

Domeniul fundamental de ierarhizare (DFI): Științe ingineresti
Ramura de știință (RSI): Inginerie Mecanică, Mecatronica, Inginerie Industrială și Management
Domeniul de licență (DL): Mecatronica și Robotica
Specializarea (S): Robotica

Cod DFI	CodRSI	CodDL	CodS
20	70	250	20

PLAN DE ÎNVĂȚĂMÂNT
An universitar 2014 - 2015

	ANUL III						ANUL IV																									
	SEMESTRUL 5			SEMESTRUL 6			SEMESTRUL 7			SEMESTRUL 8																						
1.	Elemente constructive de mecatronica I			Elemente constructive de mecatronica II			Disciplina optionala independenta 5 (setul 5L.1.7)			Disciplină opțională Impachetata 1 (setul 1P.1.8)																						
	E	5	28	0	14	14	DD	70	E	5	28	0	14	14	DD	70	E	5	28	0	14	14	DD	68	E	5	42	0	28	0	DS	68
2.	Bazele sistemelor mecatronice			Bazele roboticii			Disciplina optionala independenta 6 (setul 6L.1.7)			Disciplină opțională Impachetata 2 (setul 1P.1.8)																						
	D	4	28	0	14	0	DS	52	D	5	28	0	14	14	DD	70	E	4	28	0	14	0	DD	44	E	4	28	0	14	0	DS	44
3.	Sisteme de actionare I			Sisteme de actionare II			Disciplina optionala independenta 7 (setul 7L.1.7)			Disciplină opțională Impachetata 3 (setul 1P.1.8)																						
	E	5	28	0	14	14	DD	52	E	4	28	0	28	0	DD	48	D	4	28	0	28	0	DD	44	E	4	28	0	14	0	DS	44
4.	Management			Senzori și sisteme senzoriale			Disciplina optionala independenta 8 (setul 8L.1.7)			Comunicare																						
	D	2	14	14	0	0	DD	26	E	4	28	0	28	0	DD	48	E	4	28	0	14	0	DD	44	D	2	14	14	0	0	DC	22
5.	Sisteme de achiziție, interfețe și instrumentație virtuală			Marketing			Disciplina optionala independenta 9 (setul 9L.1.7)			Elaborare proiect de diplomă (**)																						
	E	4	28	0	28	14	DD	52	D	2	14	14	0	0	DD	24	E	5	28	0	14	28	DS	68	D	5	0	0	0	182		178
6.	Disciplina optionala independenta 1 (setul 1L.1.5)			Disciplina optionala independenta 3 (setul 3L.1.6)			Disciplina optionala independenta 10 (setul 10L.1.7)			Examen de diplomă (***)																						
	D	4	28	0	28	0	DD	52	D	4	28	0	28	0	DS	48	D	4	28	0	14	0	DD	44	E	10						
7.	Disciplina optionala independenta 2 (setul 2L.1.5)			Disciplina optionala independenta 4 (setul 4L.1.6)			Disciplina optionala independenta 11 (setul 11L.1.7)																									
	E	4	28	0	28	0	DD	52	D	4	28	0	28	0	DS	48	D	4	28	0	28	0	DS	44								
8.	Practica (45 ore)			Practica (45 ore)																												
	C	2	0	0	0	0			C	2	0	0	0	0																		
9.																																
total/sem.	ore:	364		VPI:	356		ore:	364		VPI:	356		ore:	364		VPI:	356		ore:	364		VPI:	356									
	credite:	30		evaluări:4E,3D,1C	8		credite:	30		evaluări:3E,4D,1C	8		credite:	30		evaluări:4E,3D	7		credite:	30		evaluări:4E,2D	6									
total/săpt.	ore:	26					ore:	26					ore:	26					ore:	26												
	din care:			13	1	9	3	(c, s, l, p)	din care:			13	1	10	2	(c, s, l, p)	din care:			14	0	9	3	(c, s, l, p)	din care:			8	1	4	13	(c, s, l, p)

* cu durata de 7 săptămâni x 26 ore din care stagiu de practică 2 săptămâni x 26 ore; **constă din: a. verificarea cunoștințelor fundamentale și de specialitate; b. susținerea lucrării de licență/diplomă.

RECTOR,
Prof.univ.dr.ing.Viorel-Aurel ȘERBAN

DECAN,
Prof.dr.ing.Inocențiu MANIU

DISCIPLINE OPTIONALE
An universitar 2014 - 2015

	ANUL III								ANUL IV																							
	SEMESTRUL 5				SEMESTRUL 6				SEMESTRUL 7				SEMESTRUL 8																			
1.	Opt. ind. 1.1 CAD (*)								Opt. ind. 3.1 Optica tehnica				Opt. ind. 5.1 Microcontrolere in robotica(*)				Opt. Imp.1.1 CIM															
	D	4	28	0	28	0	DD	52	D	4	28	0	28	0	DS	48	E	5	28	0	14	14	DD	68	E	3	28	0	14	0	DS	68
2.	Opt. ind. 1.2 Dinamica sistemelor mecatronice								Opt. ind. 3.2 Fotometrie				Opt. ind. 5.2 Microcontrolere si microprocesoare in robotica				Opt. Imp.1.2 Fabricatie integrata															
	D	4	28	0	28	0	DD	52	D	4	28	0	28	0	DS	48	E	5	28	0	14	14	DD	68	E	3	28	0	14	0	DS	68
3.	Opt. ind. 2.1 Circuite integrate digitale								Opt. ind. 4.1 Programare III V. Basic				Opt. ind. 6.1 Automate programabile (*)				Opt. Imp.1.3 Tehnologia proceselor robotizate (*)															
	D	4	28	0	28	0	DD	52	D	4	28	0	28	0	DS	48	E	4	28	0	14	0	DD	44	E	4	28	0	14	0	DS	68
4.	Opt. ind. 2.2 Electronica de putere								Opt. ind. 4.2 Baze de date si programare distribuita				Opt. ind. 6.2 Automate si microprogramare				Opt. Imp.2.1 Instalatii de teleoperare															
	D	4	28	0	28	0	DD	52	D	4	28	0	28	0	DS	48	E	4	28	0	14	0	DD	44	E	4	28	0	14	0	DS	44
5.													Opt. ind. 7.1 Sisteme de conducere in robotica (*)				Opt. Imp.2.2 Simularea sistemelor de fabricatie															
																	D	4	28	0	28	0	DD	44	E	3	28	0	14	0	DS	44
6.													Opt. ind. 7.2 Programarea robotilor industriali				Opt. Imp.2.3 Proteze (*)															
																	D	4	28	0	28	0	DD	44	E	3	28	0	14	0	DS	44
7.													Opt. ind. 8.1 Inteligenta artificiala (*)				Opt. Imp.3.1 Roboti mobili															
																	E	4	28	0	14	0	DD	44	E	3	14	0	14	0	DS	44
8.													Opt. ind. 8.2 Sisteme bazate pe cunostinte				Opt. Imp.3.2 Efectori finali															
																	E	4	28	0	14	0	DD	44	E	3	14	0	14	0	DS	44
9.													Opt. ind. 9.1 Robotica avansata (*)				Opt. Imp.3.3 Automate de control si servire (*)															
																	E	5	28	0	14	28	DS	68	E	3	14	0	14	0	DS	44
10.													Opt. ind. 9.2 Sisteme robotice																			
																	E	5	28	0	14	28	DS	68								
11.													Opt. ind. 10.1 Masini de lucru in procese automate (*)																			
																	D	4	28	0	14	0	DD	44								
12.													Opt. ind. 10.2 Unitati de fabricatie integrata																			
																	D	4	28	0	14	0	DD	44								
13.													Opt. ind. 11.1 Aplicatii multirobot (*)																			
																	D	4	28	0	28	0	DS	44								
14.													Opt. ind. 11.2 Planificarea miscarii robotilor mobili																			
																	D	4	28	0	28	0	DS	44								

Nota: Din fiecare dintre grupurile de **Discipline optionale** se activează un număr de discipline în funcție de opțiunile studenților, de numărul studenților și de acoperirea financiară.

RECTOR,
Prof.univ.dr.ing.Viorel-Aurel ȘERBAN

DECAN,
Prof.dr.ing.Inocențiu MANIU

DISCIPLINE FACULTATIVE
An universitar 2014 - 2015

		ANUL III							ANUL IV																					
		SEMESTRUL 5					SEMESTRUL 6					SEMESTRUL 7					SEMESTRUL 8													
1.	Mecanisme de mecanica fina Disciplina facultativa 1	D	3	28	0	14	0	20	Micro-electro-mecanisme Disciplina facultativa 3	D	3	28	0	14	0	20						Voluntariat								
		D	3	28	0	14	0	20			D	3	28	0	14	0	20						C	2	0	0	28	0	0	30
2.	CATIA Disciplina facultativa 2	D	3	14	0	28	0	30	Proiectare parametrizata Disciplina facultativa 4	D	3	14	0	28	0	30														
		D	3	14	0	28	0	30			D	3	14	0	28	0	30													
3.								Voluntariat																						
															C	2	0	0	28	0										
total/sem.	ore: 84 credite: 6	VPI:				50	ore: 112 credite: 8	VPI:				50	ore: 0 credite: 0	VPI:				0	ore: 28 credite: 2	VPI:				30						
total/săpt.	ore: 6 din care:	3	0	3	0	(c, s, l, p)	ore: 8 din care:	3	0	5	0	(c, s, l, p)	ore: 0 din care:	0	0	0	0	(c, s, l, p)	ore: 2 din care:	0	0	2	0	(c, s, l, p)						

Legenda

Nume disciplina												
Cod	nc	FE	c	s	l	p	CF	VPI				

s=nr.ore seminar
l=nr.ore laborator
p=nr.ore proiect
CF=categorie formativa careia ii apartine disciplina
CF ∈ {DC, DD, DF, DS}
DC - disciplina complementara
DD - disciplina in domeniu
DF - disciplina fundamentala
DS - disciplina de specialitate
VPI = volum de ore necesar pregatirii individuale

Exemplu

Analiza matematica								
Cod	4	E	28	28	0	0	DF	60

Cod = cod disciplina
nc = nr.credite transferabile
FE = forma de evaluare
FE ∈ {E, D, C, P-E, P-D}
E=examen
D=evaluare distribuita
C=colocviu
P - E - proiect autonom cu examinare ca si in cazul disciplinelor cu examen
P - D - proiect autonom cu examinare ca si in cazul disciplinelor cu evaluare distribuita
c=nr.ore curs/semestru
(*) - discipline optionale activate in anul universitar 2014 / 2015

RECTOR,
Prof.univ.dr.ing.Viorel-Aurel ȘERBAN

DECAN,
Prof.dr.ing.Inocențiu MANIU