

PLAN DE ÎNVĂȚĂMÂNT
 anul I - 2009 ; anul II - 2010

| | SEMESTRUL I | | | | SEMESTRUL II | | | | SEMESTRUL III | | | | SEMESTRUL IV | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|----------------------|--|-----|--------------|-----|--|-----|--------------|------|--|-----|--------------|-----|--|-----|--------------|-----|----------|-----|------------------|-----|----------|-----|------------------|-----|----------|-----|------------------|-----|----------|-----|------------------|-----|
| 1. | Roboți de construcție avansată | | | | Analiza structurală în robotică Structural analysis in robotics | | | | Automatizări și linii de fabricație robotizate | | | | Activitate de cercetare 7 sapt. x 14 ore | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | E | 8 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DCA | 130 | E | 8 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DCA | 130 | E | 8 | 28 | 0 | DS | 130 | D | | | 98 | DS | 260 | | |
| 2. | Modelare 3D (ProEng) 3D Modelling | | | | Sisteme CAD/CAM/CAE (CATIA) CAD,CAM,CAE Systems.CATIA | | | | Planificarea mișcării roboților mobili | | | | Elaborare lucrare de licență 7 sapt. X 14 ore | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | E | 8 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DA | 130 | E | 8 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DA | 130 | E | 8 | 28 | 0 | DS | 130 | E | 30 | | | 98 | DS | 260 | |
| 3. | Disciplină opțională 1 | | | | Disciplină opțională 3 | | | | Disciplină opțională 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | E | 7 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DCA | 130 | E | 7 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DCA | 130 | E | 7 | 28 | 0 | DS | 130 | | | | | | | | |
| 4. | Disciplină opțională 2 | | | | Disciplină opțională 4 | | | | Disciplină opțională 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | E | 7 | 14 | 0 | I | 14 | 14 | DA | 130 | E | 7 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DCA | 130 | E | 7 | 28 | 0 | DS | 130 | | | | | | | | |
| 6. | Disciplina facultativa 1 Algoritmi de optimizare cu Mathematica | | | | Disciplina facultativa 2 Sisteme de control digital | | | | Disciplina facultativa 3 Analiza dinamic a sistemelor mecatronice | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | E | 7 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DC-F | 130 | E | 7 | 28 | 0 | I | 14 | 14 | DC-F | 130 | E | 7 | 28 | 0 | DC-F | 130 | | | | | | | | |
| total / semestru | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 | ore | 196 | VPI | 520 |
| total / săptămână | credite | 30 | evaluări: 4E | 4 | credite | 30 | evaluări: 4E | 4 | credite | 30 | evaluări: 4E | 4 | credite | 30 | evaluări: 4E | 4 | credite | 30 | evaluări: 1E, 1D | 2 | credite | 30 | evaluări: 1E, 1D | 2 | credite | 30 | evaluări: 1E, 1D | 2 | credite | 30 | evaluări: 1E, 1D | 2 |
| | ore | 14 | | | ore | 14 | | | ore | 14 | | | ore | 14 | | | ore | 14 | | | ore | 14 | | | ore | 14 | | | ore | 14 | | |
| | din care | 7 | 0 | 4 | din care | 7 | 0 | 4 | din care | 7 | 0 | 6 | din care | 7 | 0 | 6 | din care | 7 | 0 | 6 | din care | 7 | 0 | 6 | din care | 7 | 0 | 6 | din care | 7 | 0 | 6 |

DISCIPLINE OPȚIONALE

| | SEMESTRUL I | | | | SEMESTRUL II | | | | SEMESTRUL III | | | | | | |
|-------------------------|---|---|----|---|---|---|----|---|--|---|----|---|---|---|----|
| Disc. Opt. ind. 1 | Calibrarea roboților și mentenanță electromecanică | | | | Integrabilitatea senzorială | | | | Interfața om - mașină (*) Human machine interface (*) | | | | | | |
| | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 14 | 0 | E | 7 | 14 |
| Disc. Opt. ind. 2 | Experimentarea roboților mobili (*) | | | | Senzori video și analiza imaginilor | | | | Programarea roboților industriali | | | | | | |
| | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 14 | 0 | E | 7 | 14 |
| Disc. Opt. ind. 3 | Metode de cercetare | | | | Baze de date și sistem expert | | | | Roboți pentru prestări de servicii | | | | | | |
| | E | 7 | 14 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 |
| Disc. Opt. ind. 4 | Managementul proiectelor | | | | Gestiunea computerizată a sistemelor de producție robotizate | | | | Roboți pășitori | | | | | | |
| | E | 7 | 14 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 |
| Disc. Opt. ind. 5 | Matematică avansată în robotică (*) Advanced mathematics in robotics (*) | | | | Inteligență artificială pentru robotică (*) Artificial intelligence for robotics (*) | | | | Comenzi numerice în sistemele de fabricație | | | | | | |
| | E | 7 | 14 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 |
| Disc. Opt. ind. 6 | Tehnici statistice în robotică | | | | Rețele neuronale | | | | Roboți casnici | | | | | | |
| | E | 7 | 14 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 | 0 | E | 7 | 28 |

Legenda

Structura Tabel

| Denumire disciplina | | | | | | |
|---------------------|----|---|---|---|---|-----|
| FE | nc | c | s | I | p | CF |
| | | | | | | VPI |

CF poate fi: DA, DCA, DC-F, DS FE poate fi: E, D
 c - curs
 CF - categorie formativa careia ii apartine disciplina
 D - evaluare distribuita
 DA - disciplina de aprofundare
 DCA - disciplina de cunoastere avansata
 DC-F - disciplina complementara facultativa
 DS - disciplina de sinteza

(*) - discipline optionale activate in anul universitar 2009 / 2010

Exemplu

| Roboți de construcție avansată | | | | | | |
|--------------------------------|---|----|---|---|----|-----|
| E | 8 | 28 | 0 | I | 14 | DCA |
| | | | | | | 130 |

E - examen
 FE - forme de evaluare
 I - laborator
 nc - număr credite
 p - proiect
 s - seminar
 VPI - volum de ore necesar pregătirii individuale