

PLAN DE ÎNVĂȚĂMÂNT

	Anul I (2010/2011)										Anul II (2010/2011)																					
	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	14	14	DCA	130	E	8	28	0	14	14	DCA	130	E	8	28	0	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	0	28	DA	130	E	8	14	0	14	28	DA	130	E	8	28	0	14	0	DS	130	E	30			98	DS	260	
3.	Disciplină opțională 1					Disciplină opțională 3					Disciplină opțională 5																					
	E	7	28	0	14	0	DCA	130	E	7	28	0	14	0	DCA	130	E	7	14	0	14	14	DS	130								
4.	Disciplină opțională 2					Disciplină opțională 4					Disciplină opțională 6																					
	E	7	14	0	0	28	DA	130	E	7	28	0	14	0	DCA	130	E	7	28	0	28	0	DS	130								
5.																																
6.	Disciplina facultativă 1 Algoritmi de optimizare cu Matematica					Disciplina facultativă 2 Sisteme de control digital					Disciplina facultativă 3 Analiza dinamică a sistemelor mecatronice																					
	E	7	28	0	28	0	DC-F	130	E	7	28	0	14	0	DC-F	130	E	7	28	0	28	0	DC-F	130								
total / semestru	ore		196		VPI		520		ore		196		VPI		520		ore		196		VPI		520		ore		196		VPI		520	
	credite		30		evaluări: 4E		4		credite		30		evaluări: 4E		4		credite		30		evaluări: 4E		4		credite		30		evaluări: 1E, 1D		2	
total / săptămână	ore		14		din care		7		ore		14		din care		7		ore		14		din care		7		ore		14		din care		7	

DISCIPLINE OPȚIONALE

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

Legenda

Structura Tabel

Denumire disciplina							
FE	nc	c	s	l	p	CF	VPI

CF poate fi: DA, DCA, DC-F, DS FE poate fi: E, D
 c - curs
 CF - categorie formativă careia îi aparține disciplina
 D - evaluare distribuită
 DA - disciplina de aprofundare
 DCA - disciplina de cunoaștere avansată
 DC-F - disciplina complementară facultativă
 DS - disciplina de sinteză
 (*) - discipline opționale activate în anul universitar 2010 / 2011

Exemplu

Roboți de construcție avansată							
E	8	28	0	14	14	DCA	130

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

