



## SECȚIUNEA 06 - 06

### MODELE EXPERIMENTALE ȘI APLICAȚII INFORMATICE PENTRU INGINERIE INDUSTRIALĂ

#### Comisia de examinare

[Redacted names of the examination committee members]

Sala CO 011, 05.05.2023, ora 09:00

**1. Algoritm de măsurare și control al forței de strângere a unei matrițe de injecție pe parcursul procesului de injecție**

[Redacted text for item 1]

**2. Cercetare privind proiectarea și realizarea unui model experimental de microseră aeroponică**

[Redacted text for item 2]

**3. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem robotizat pentru unele faze de asamblare a unei matrițe**

[Redacted text for item 3]

**4. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental de robot de tuns iarba acționat cu Arduino și alimentat cu energie solară**

[REDACTED]

**5. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem de automatizare pentru monitorizarea și aprovizionarea rafturilor unui magazin**

[REDACTED]

**6. Contribuții privind proiectarea și realizarea unui model experimental de robot pentru jocul "X și 0"**

[REDACTED]

**7. Proiectarea și realizarea unui model experimental al unui raft inteligent care monitorizează condițiile de mediu pentru creșterea plantelor**

[REDACTED]

**8. Proiectarea și realizarea unui model experimental al unui robot pentru măsurarea distanței dintr-o încăpere**

[REDACTED]

**9. Proiectarea și realizarea unui model experimental de basculă pentru măsurarea greutateii**

[REDACTED]

**10. Proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem mecatronic pentru trasarea marcajelor rutiere**

[REDACTED]

**11. Proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem pentru măsurarea greutateii și transportul uneltelor**

[REDACTED]

**12. Proiectarea unui algoritm și realizarea în Webots a unui mediu de simulare pentru activități intralogistice cu un vehicul autonom (AMR) integrabil în ROS2**

[REDACTED]

**13. Proiectarea unui algoritm și realizarea unui sistem de navigație integrabil în ROS2 și Nav2 pentru activități intralogistice cu un vehicul autonom (AMR)**

[REDACTED]

**14. Proiectarea unui algoritm și realizarea unei aplicații informatice pentru monitorizarea greutateii produsului polimeric la injecția în matriță produse polimerice**

[REDACTED]

**15. Proiectarea unui algoritm și realizarea unei aplicații informatice pentru monitorizarea topiturii materialului polimeric la injecția în matriță produse polimerice**

[REDACTED]

**16. Realizarea unui model experimental de vehicul utilizat pentru determinarea poziției**

[REDACTED]

**17. Sistem de culegere automată a roșiilor aflate la maturitate**

[REDACTED]

**18. Sistem inteligent de monitorizarea economiei circulare a plasticului**

[REDACTED]