

Grupa 1

Repartizarea studenților pentru îndrumare proiect de licență

Nr.	Nume și prenume student	Îndrumător	Titlu proiect	Observații
Grupa 1				
1.	Bostan V. George Gabriel	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem de conducere pentru roboți industriali	
2.	Botaș N. Alexandru Ionuț	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Realizarea și conducerea unui robot biped	
3.	Chiriac C. Marius Ciprian	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Algoritm de control al unui robot mobil aflat în rolul de urmăritor într-o formație de roboți	
4.	Chirilov S. Nicolai	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Sistem de conducere și evitare obstacole a platformei mobile cu două roți motoare și două directoare PatrolBot	
5.	Ciubucciu I.George	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Algoritm de recunoaștere forme cu aplicații în vederea artificială	
6.	Corfu I. Valentin	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Controlul pendulului invers utilizând regulator fuzzy	
7.	Costea F. Mihaela	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem de validare acces prin citire cod de bare și automat programabil	
8.	Frățița I. Georgiana	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem automat de tricatat prin generare de fractali cu PLC Direct Logic 205	
9.	Frunză V. Tudorel	Ș.I.dr.ing. Răzvan Șolea	Evitarea obstacolelor mobile utilizând senzori laser-sonare	
10.	Gavrilescu V. Ciprian Claudiu	Ș.I.dr.ing. Răzvan Șolea	Localizarea unui robot mobil utilizând tehnica SLAM cu ajutorul senzorului laser	
11.	Grigoricu I. Bogdan Ciprian	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Comanda formației lider-urmăritor pentru un grup de doi roboți mobili	
12.	Ioan Gh.St. Florin	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Conducerea unui robot mobil utilizând AVR pentru evitarea obstacolelor	

13.	Ion C. Andra Cristina	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Problema urmării traiectoriei impuse de către un robot mobil utilizând reacție de poziție de la o cameră video	
14.	Javgurean P. Alexandru	Ș.I.dr.ing. Șușnea Ioan	Proiectarea și realizarea unui robot mobil pentru aplicații didactice	
15.	Martin D. Florin	Conf.dr.ing.Cernega Daniela	Model pentru conducere prin supervizare pentru roboți colaborativi	
16.	Misăilă T. Alexandra	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Estimarea traiectoriei unui obiect în cadrul unui sistem de monitorizare video	
17.	Radaschin A. Florian	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Monitorizarea și controlul unei case inteligente cu automat programabil	
18.	Rășcanu C. George Constantin	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Controlul unui scaun cu roțile pentru persoane cu dizabilități cu ajutorul mișcării ochilor	
19.	Rotaru V. Daniel Iulian	Ș.I.dr.ing. Șușnea Ioan	Studiu privind implementarea rețelelor neuronale cu microcontrollere	
20.	Rugină N. George	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Conducerea automată a unui scaun cu roțile utilizând limbajul LabView	
21.	Scîrlet I. Adrian	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Vehicul autonom deplasabil de-a lungul unei benzi colorate	
22.	Spătaru I. Iulian	Prof.dr.ing. Pușcașu Ghiorghe	Proiectarea algoritmilor de recunoaștere a virusului hepatitei B utilizând rețele neuronale multistrat	
23.	Spiridonescu T. Vlad Paraschiv	Prof.dr.ing. Pușcașu Ghiorghe	Proiectarea algoritmilor de procesare a imaginilor utilizând DSP-uri	
24.	Tambov S. Andreea Vladimira	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Procesare de imagini florale cu aplicare în industria textilă	
25.	Toader R. Tino Florin	Conf.dr.ing.Cernega Daniela	Problema conducerii prin supervizare a unui sistem dinamic cu evenimente discrete ierarhizat	
26.	Tudor I. Petru Eugen	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Sistem de conducere și evitare obstacole a platformei mobile cu roți motoare și două directoare PowerBot	
27.	Turcu St. Nicolae Daniel	Prof.dr.ing. Dugan Viorel	Controller PID neuronal	Repartizat din oficiu
28.	Vișan I. Andrei	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Utilizarea algoritmului „roi de particule” la acordarea parametrilor unui regulator	

Nr.	Nume și prenume student	Îndrumător	Titlu proiect	Observații
Grupa 2				
1.	Alexandrov G. Nicolae	Ș.I.dr.ing. Șuşnea Ioan	Aplicații de conducere a unui robot mobil cu tracțiune diferențială -	
2.	Angele D. Marian	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Sistem de conducere și evitare obstacole a platformei mobile cu două roți motoare și una directoare PeopleBot	Repetent Repartizat din oficiu
3.	Arici I. Alexandru	Conf.dr.ing. Cernega Daniela	Conducere prin supervizare a unui sistem de roboți colaborativi	
4.	Bahrim N. George	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Planificarea traiectoriei roboților mobili utilizând câmpuri de potențial	
5.	Bibicu Gh. Liliana	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Studiu comparativ al utilizării unor metaeuristici la rezolvarea SMSP	Repetent
6.	Calu P. Mirela Alexandra	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adriana	Studiu comparativ al utilizării unor metaeuristici la rezolvarea TSP	Repetent
7.	Condurache V. Daniel Florin	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Conducerea scaunului cu roțile pentru persoane cu handicap locomotor utilizând comenzi verbale	
8.	Crăciun M. Cornel Aurel	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Conducerea unui robot mobil prin diverși algoritmi (urmărește un perete, urmărește o sursă de lumină etc.)	
9.	Doca V. Sandu Ciprian	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Sistem de conducere a ansamblului platformă mobilă, Pioneer 3-DX, manipulator Pioneer 5-DOF Arm	Repetent Repartizat din oficiu
10.	Flutur C. Oana Geanina	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea neliniară, neuro-fuzzy, a robotului mobil cu două roți motoare și două directoare PatrolBot	Repetent Repartizat din oficiu
11.	Ghelțu N. Adrian Paul	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea neliniară, neuro-fuzzy, a robotului mobil cu două roți motoare și două directoare PowerBot	Repetent Repartizat din oficiu
12.	Gheorghită L. Elena Iuliana	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea neliniară, neuro-fuzzy, a robotului mobil cu două roți motoare și una directoare Pioneer 3-DX	Repetent Repartizat din oficiu
13.	Gheorghită N. Iulian Cătălin	Ș.I.drd.ing. Codreș Bogdan	Reglarea temperaturii într-o încălțăminte folosind efectul Peltier	

14.	Gheorghiu C. Marian	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea neliniară, neuro-fuzzy, a robotului mobil cu două roți motoare și una directoare PeopleBot	Repetent Repartizat din oficiu
15.	Guzu G. Sebastian	Conf.dr.ing. Cernega Daniela	Proiectarea, programarea și conducerea unui Computer Numerically Controlled (CNC)	
16.	Ilie Gh. Ana Maria	Ș.l.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem automat de confecționat dantelă cu PLC IMO G7	
17.	Ilie Gh. Ancuța	Ș.l.dr.ing. Șuşnea Ioan	Micro PLC cu intrari - ieșiri distribuite	
18.	Ivan D. Ionuț	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Sistem de conducere și evitare obstacole a platformei mobile cu două roți motoare și una directoare Pioneer 3-DX	
19.	Ivanov Gh. Paul	Prof.dr.ing. Dugan Viorel	Controller neuronal predictive	Repetent Repartizat din oficiu
20.	Jorovelea V. Petru	Prof.dr.ing. Dugan Viorel	Controller fuzzy adaptive	Repetent Repartizat din oficiu
21.	Lunca I. Ramona Nicoleta	Ș.l.dr.ing. Șolea Răzvan	Controlul unui scaun cu roțile pentru persoane cu dizabilități utilizând un joystick virtual	
22.	Mereuță D. Marius Bogdan	Prof.dr.ing. Dugan Viorel	Comparație între control fuzzy Mamdani și control fuzzy Sugeno	Repetent Repartizat din oficiu
23.	Mihai I. Cristina Mihaela	Ș.l.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Proiectarea unui regulator utilizând „Locul rădăcinilor” pentru pendulul invers	
24.	Miron N. Mircea	Ș.l.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem de supraveghere cu automat programabil Direct Logic 205	
25.	Moraru V. Dumitru	Prof.dr.ing. Dugan Viorel	Comparație între controlul adaptiv neuronal și controlul adaptiv hibrid neuro-fuzzy	Repetent Repartizat din oficiu
26.	Mosneguțu D. Alexandru Florin	Prof.dr.ing. Dugan Viorel	Control adaptiv hibrid neuro-fuzzy aplicat la sisteme MIMO	Repetent Repartizat din oficiu
27.	Obreja V. Rodel Cătălin	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea backstepping și sliding-mode a robotului mobil cu două roți motoare și două directoare PatrolBot	Repetent Repartizat din oficiu
28.	Onaca I.C. Roxana	Ș.l.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem mecatronic de recunoaștere forme geometrice cu PLC	
29.	Onofrei V. Marius Octavian	Ș.l.dr.ing. Șolea Răzvan	Conducerea unui robot mobil cu	

			ajutorul unui joystick de tip GamePad	
30.	Petrușinski E. Gelu	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Utilizarea algoritmilor bazați pe câmpuri de potențial pentru navigarea într-un mediu necunoscut	
31.	Popa L. Alexandru	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Tehnici de autoacordare a reguletoarelor PID	Repetent
32.	Puștianu V. Alexandru Ionuț	Ș.I.dr.ing. Șolea Răzvan	Controlul unui braț robotic mobil pentru manipularea obiectelor	
33.	Racoviță I. Iulian	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea backstepping și sliding-mode a robotului mobil cu două roți motoare și una directoare PeopleBot	Repetent Repartizat din oficiu
34.	Rotaru C. Liviu Petrică	Conf.dr.ing.Cernega Daniela	Problema conducerii prin supervizare a unui sistem dinamic cu evenimente discrete neobservabile	
35.	Sandu T. Alexandru	Ș.I.dr.ing. Șușnea Ioan	Banc experimental pentru studiul controlului digital al motorului de curent continuu	
36.	Spulber F.T. Sergiu Adrian	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem inteligent de poziționare bazat pe recunoaștere forme cu aplicare în analiza spectrală	
37.	Staicu P. Ionuț	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Rutarea vehiculelor cu ferestre de timp utilizand metaeuristici	Repetent
38.	Stîngă M. Violeta Alina	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem mecatronic de poziționare cu automat programabil	
39.	Stoica Gh. F. Doru Iulian	Ș.I.dr.ing. Vasiliu Grigore	Sistem ierarhizat de comandă linie mecatronică cu automate programabile	
40.	Stoica I. Cătălin	Ș.I.drd.ing. Codreș Bogdan	Proiectarea algoritmilor de comandă a roboților autonomi: deplasarea printr-un labirint și scanarea unei suprafețe	
41.	Stoica I. Florian Daniel	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea neliniară, neuro-fuzzy, a scaunului cu roțile Cirrus Power Wheelchair	
42.	Teodor Gh. Valentin	Conf.dr.ing.Cernega Daniela	Conducerea prin supervizare a unui sistem de manipuloare colaborative	Repartizat din oficiu
43.	Toader I. Bogdan Andrei	Ș.I.drd.ing. Șerbencu Adrian Emanoil	Algoritm de evitare a obstacolelor de către un robot mobil utilizând regulator Fuzzy	

44.	Totolici I. Adrian Ionel	Ș.l.drd.ing. Codreș Bogdan	Proiectarea algoritmilor de comandă a roboților autonomi: deplasarea pe o traiectorie predefinită cu ocolirea obstacolelor	
45.	Tudoran V. George Lucian	Prof.dr.ing. Filipescu Adrian	Conducerea backstepping și sliding-mode a robotului mobil cu două roți motoare și două directoare PowerBot	Repetent Repartizat din oficiu
46.	Ursu L. Andrei Iulian	Ș.l.dr.ing. Vasiliu Grigore	Cutie de viteză automată cu PLC	

Director departament AIE,
Conf.dr.ing. Ion VONCILĂ