

Teme propuse pentru lucrări de licență

Programul de studii Robotică · Anul universitar 2025-2026

Documentul prezintă temele propuse pentru lucrări de licență de către cadrele didactice ale Departamentului de Mecatronică și Robotică, în anul universitar 2025-2026. Studenții interesați să își aleagă o temă sunt rugați să contacteze direct cadrul didactic îndrumător pentru detalii suplimentare și pentru confirmarea disponibilității.

Liberă

În curs de alocare

Alocată

Conf. dr. ing. Ionuț Cristian Reșceanu

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Sistem încorporat de adaptare a iluminării pe bază de matrice LED, în industria Automotive	<input type="radio"/> Liberă
2	Sistem de monitorizare și control în mecatronica automobilului	<input type="radio"/> Liberă
3	Robot mobil pentru explorarea unui labirint	<input type="radio"/> Liberă
4	Sistem integrat de control inteligent al traficului	<input type="radio"/> Liberă
5	Tehnici de inteligență artificială folosind motorul grafic Unity/Unreal	<input type="radio"/> Liberă
6	Aplicație pentru e-learning destinată mediului academic de științe inginerești	<input type="radio"/> Liberă
7	Monitorizarea și controlul unei case inteligente	<input type="radio"/> Liberă
8	Aplicație WEB pentru gestionarea activității în cadrul instituțiilor de învățământ	<input type="radio"/> Liberă
9	Sistem de iluminat bazat pe energie solară convențională monitorizat de la distanță	<input type="radio"/> Liberă
10	Diagnosticarea automată a senzorilor într-un sistem automotive folosind algoritmi de machine learning	<input type="radio"/> Liberă
11	Sistem de frânare automată pentru vehicule autonome bazat pe viziune artificială	<input type="radio"/> Liberă

Asist. dr. ing. Ștefan-Irinel Cismaru

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Sistem interactiv implementat in Unity bazat pe tehnici moderne de dezvoltare a continutului audio-video	<input type="radio"/> Liberă
2	Sistem de realitate extinsa reactiva pentru controlul robotilor mobili	<input type="radio"/> Liberă
3	Aplicatie de control pentru roboti cu exoschelet	<input type="radio"/> Liberă
4	Aplicatie de realitate virtuala cu feedback haptic	<input type="radio"/> Liberă

Asist. dr. ing. Florina-Luminița Petcu

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Sistem de asistență la parcare bazat pe senzori ultrasonici și microcontroler	<input type="radio"/> Liberă
2	Sistem mecatronic de control al unui braț robotic bazat pe recunoașterea gesturilor umane	<input type="radio"/> Liberă
3	Sistem inteligent de control al iluminatului într-un vehicul electric	<input type="radio"/> Liberă
4	Platformă mobilă autonomă pentru livrări în interiorul clădirilor	<input type="radio"/> Liberă

Prof. univ. dr. ing. Dorian Cojocaru

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Tehnici de vedere artificială și inteligență artificială pentru aplicații în industria automobilelor	<input type="radio"/> Liberă
2	Tehnici de vedere artificială și inteligență artificială pentru aplicații în construcții	<input type="radio"/> Liberă
3	Tehnici de vedere artificială și inteligență artificială pentru aplicații în agricultură	<input type="radio"/> Liberă

Prof. univ. dr. ing. Dorin Popescu

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Sistem mecatronic de sortare după culoare a unor piese sferice de dimensiuni mici.	<input type="radio"/> Liberă
2	Robot delta	<input type="radio"/> Liberă
3	Omni Wheels Robot	<input type="radio"/> Liberă
4	Fabricatia virtuala (Asamblare robotizată implementată virtual)	<input type="radio"/> Liberă

Conf. dr. ing. Cristina Floriana Pană

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Dezvoltarea unui sistem mecatronic de inspecție inteligentă cu viziune artificială (AI Vision System)	<input checked="" type="radio"/> Alocată Andone Paolo-Andrei
2	Implementarea unui robot colaborativ (cobot) pentru manipularea obiectelor în medii industriale	<input type="radio"/> Liberă
3	Platformă inteligentă IoT pentru monitorizarea și controlul echipamentelor mecatronice în timp real	<input type="radio"/> Liberă

Conf. dr. ing. Liviu Florin Manta

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Navigație autonomă pentru platforme robotice mobile bazată pe cartografiere LIDAR	<input type="radio"/> Liberă
2	Proiectarea și implementarea unui sistem mecatronic de zbor indoor	<input type="radio"/> Liberă
3	Aplicatii de inspectie vizuala industrială automata utilizand sistemul Cognex IS8100M	<input type="radio"/> Liberă
4	Protectia muncii în mediul industrial - Detecția și urmărirea persoanelor pentru verificarea respectării traseelor sigure	<input type="radio"/> Liberă
5	Protectia muncii în mediul industrial - Recunoașterea comportamentelor riscante: utilizarea telefonului mobil în zone de producție	<input type="radio"/> Liberă

Asist. dr. ing. Horațiu Roibu

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Realizarea unei replici funcționale a automatului programabil IDEC Izumi FA-1J utilizând o placă de dezvoltare embedded pentru operații la nivel de bit	<input type="radio"/> Liberă
2	Robot mobil cu roți mecanum pentru deplasare omnidirecțională și control inteligent	<input type="radio"/> Liberă
3	Robot mini-sumo cu detecție avansată a adversarului și strategie adaptivă de luptă	<input checked="" type="radio"/> Alocată
4	Sistem IoT pentru monitorizarea mediului interior al locuinței cu acces condiționat prin recunoaștere facială	<input checked="" type="radio"/> Alocată
5	Sistem de parcare inteligentă cu microcontroler și aplicație mobilă	<input checked="" type="radio"/> În curs de alocare
6	Proiectarea și implementarea unui sistem de semaforizare inteligentă cu prioritizare automată a vehiculelor de urgență	<input checked="" type="radio"/> În curs de alocare

Ș.L. dr. ing. Daniela Pană Pătrașcu

Nr.	Tema lucrării	Status
1	Sistem inteligent cu aplicație in domotica	<input type="radio"/> Liberă
2	Stație automata de sortat colete de tip EasyBox	<input type="radio"/> Liberă
3	Robot COMBAT MINI SUMO	<input checked="" type="radio"/> Alocată NEGURICI Alexandra
4	Statie mobila pentru determinarea calitatii solului	<input type="radio"/> Liberă