

Examen de diplomă – 11-13 iulie 2022
Specializarea: Automatică și Informatică Aplicată

Comisia nr. 3 (Sala A0-10):

Prof. dr. ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	- președinte
Prof. dr. ing. Constantin Florin Căruntu	- membru
Conf. dr. ing. Ștefan Dumbravă	- membru
Conf. dr. ing. Cristina Budaciu	- membru
Ș.l. dr. ing. Răzvan Mocanu	- secretar
Ș.l. dr. ing. Carlos Pascal	- membru supleant

Luni – 11.07.2022

Ora	Candidat	Coordonator	Titlul lucrării
9.00-9.20	Alupoaiiei Sebastian-Ioan	ș.l.dr.ing. Carlos-Mihai Pascal	Analiza datelor reale utilizând simulatorul SUMO
9.20-9.40	Mihalcea Marius-Alex	ș.l.dr.ing. Carlos-Mihai Pascal	Procesarea, vizualizarea și analizarea datelor colectate în rețeaua Orange 5G
9.40-10.00	Letos Sebastian	ș.l.dr.ing. Carlos-Mihai Pascal	Analiza unui sistem de streaming video. Studiu de caz privind camera ZED
10.00-10.20	Cocoloș Emanuel	conf.dr.ing. Cristina Budaciu	Robot mobil pe 2 roți, urmăritor de linie, AlphaBot2-Pi
10.20-10.40	Moisă Răzvan-George	conf.dr.ing. Cristina Budaciu	Analiza și proiectarea unui robot autonom TI RSLK
10.40-11.00	Taciuc Liviu-Marian	conf.dr.ing. Cristina Budaciu	Dezvoltarea și implementarea unui robot mobil de tip pendul inversat bazat pe kit-ul Makeblock
11.00-11.20		Pauză	

11.20-11.40	Luca Marco	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Studiu asupra unor metode de determinare a marginilor pentru valorile proprii ale matricelor interval complexe
11.40-12.00	Gherasim Ionela	conf.dr.ing. Constantin Cătălin Dosoftei	Implementarea unor sisteme de control secvențial al acționărilor pneumatice
12.00-12.20	Căzănel Marius-Alexandru	conf.dr.ing. Constantin Cătălin Dosoftei	Sequential Control via PLC of a Conveyor System
12.20-12.40	Musteață Răzvan	conf.dr.ing. Constantin Cătălin Dosoftei	Implementarea funcționalității de siguranță pentru robotul omnidirecțional mobil autonom ROSY
12.40-13.00	Iancu Andrei-Iulian	conf.dr.ing. Constantin Cătălin Dosoftei	Implementarea sistemului de control a navigației pe robotul mobil autonom - ROSY
13.00-13.20	Cumpăt Alexandru-George	conf.dr.ing. Constantin Cătălin Dosoftei	Implementarea unui sistem de control pentru un lift educațional

Marti – 12.07.2022

Ora	Candidat	Coordonator	Titlul lucrării
9.00-9.20	Neagu Irina-Elena	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Studierea unor strategii de planificare a servirii în sisteme de tip Job-shop utilizând modele de tip rețea Petri
9.20-9.40	Colac Mădălina-Maria	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Aplicații ale algebrei max-plus în modelarea și analiza sistemelor cu evenimente discrete
9.40-10.00	Huzdup Ioana-Alexandra	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Modelarea și analiza sistemelor de așteptare markoviene cu rețele Petri stohastice
10.00-10.20	Buțincu Doru-Gabriel	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Analiza sentimentelor în mesaje twitter legate de pandemia de COVID-19
10.20-10.40	Amironesei Andreea	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Analiza mesajelor Twitter. Aplicatii în psihologie

10.40-11.00	Gherman Andrei-Răzvan	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Studierea unor algoritmi de rutare în grafuri
11.00-11.20	Pauză		
11.20-11.40	Robu Andrei-Antonio	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Detecția benzilor de circulație utilizând tehnici de inteligență artificială
11.40-12.00	Rîndașu Elena-Lăcrămioara	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Proiectarea unui sistem de control cooperativ pentru vehicule inteligente la trecerea prin intersecții nesemaforizate
12.00-12.20	Postolache Mălina-Georgiana	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Evaluarea performanțelor rețelelor 5G utilizând Simu5G
12.20-12.40	Balan Alexandru	ș.l.dr.ing. Carlos-Mihai Pascal	Sistem de transmisie de date în timp real pentru automobile
12.40-13.00	Apostol Elena	ș.l.dr.ing. Carlos-Mihai Pascal	Un studiu privind printarea 3D cu un braț robotic
13.00-13.20	Erhan Mihai-Victor	prof.dr.ing. Mihaela-Hanako Matcovschi	Studierea unor modele clasice de lanțuri Markov omogene în timp discret

Miercuri – 13.07.2022

Ora	Candidat	Coordonator	Titlul prezentării
9.00-9.20	Nica Cristian-Bogdan	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Proiectarea unui sistem de control hibrid pentru vehicule autonome la trecerile pentru pietoni nesemaforizate
9.20-9.40	Matei Dragoș-George	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Proiectarea unui sistem de control în rețea utilizând toolbox-ul TrueTime
9.40-10.00	Cuciureanu Sabina-Elena	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Determinarea și păstrarea automată a distanței minime în convoaiele de autovehicule
10.00-10.20	Luchian Adrian	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Monitorizarea mijloacelor de transport în comun

10.20-10.40	Păucă Georgiana-Sînziana	prof.dr.ing. Constantin Florin Căruntu	Determinarea automată a vitezei maxime pe un anumit sector de drum
10.40-11.00	Pislaru Corneliu	conf.dr.ing. Ștefan Dumbravă	Studiul performanțelor algoritmilor de urmărire a puterii maxime (MPPT) în utilizarea panourilor solare
11.00-11.20		Pauză	
11.20-11.40	Țibucanu Cosmin-Adrian	conf.dr.ing. Ștefan Dumbravă	Studiul asupra instrumentelor și metodologiilor pentru detectarea și rezolvarea erorilor de programare
11.40-12.00	Gavriliță Gabriel	ș.l.dr.ing. Carlos-Mihai Pascal	Printare 3D cu ajutorul unui braț robotic
12.00-12.20	Lăpușneanu Ana-Maria	conf.dr.ing. Cristina Budaciu	Analiza și proiectarea unui sistem mobil pe două roți construit cu kit-ul LEGO Mindstorms EV3
12.20-12.40	Maxinoaea Maria-Mădălina	conf.dr.ing. Cristina Budaciu	Implementarea unui algoritm pentru menținerea poziției de echilibru a unei motociclete construită cu LEGO
12.40-13.00	Lisnic Cătălin	conf.dr.ing. Cristina Budaciu	Automatic lane change maneuver for highway scenarios
13.00-13.20	Popa Lorena-Paula	ș.l.dr.ing. Răzvan Mocanu	Controlul mașinilor electrice sincrone de curent alternativ