

UNIVERSITATEA TEHNICĂ "GHEORGHE ASACHI" DIN IAȘI

FACULTATEA: Automatică și Calculatoare

Domeniul de licență: Automatică, Informatică Aplicată și Sisteme Inteligente / Ingineria Sistemelor

Programul de studii: Automatică și Informatică Aplicată

Forma de învățământ: cu frecvență

Durata studiilor: 8 semestre

Dotarea cu software a laboratoarelor destinate programului de licență

Nr. crt.	Denumire laborator	Date de identificare laborator (amplasament, suprafata)	Denumire pachete software utilizate	Tip licență: LF – Free LC – Campus AC – achiz. AC	Disciplinele de studiu, conform planului de învățământ, la care se utilizează pachetele software
1	Programarea calculatoarelor	Fac. AC, parter, Sala C0-5, Imobil UTI, 72 mp.	Linux Eclipse, GNU C/C++	LF LF	Rețele de calculatoare
2	Rețele de calculatoare	Fac. AC, parter, Sala C0-6, Imobil UTI, 72 mp.	Linux, Eclipse, GNU C/C++	LF LF	Rețele de calculatoare
3	Laborator de comunicații industriale avansate	Fac. AC, parter, Sala A0-1, suprafață 54 mp	TIA Portal ARM - Keil Software PK51 PCAN-View CANopen Magic Profesional MPLAB CLIPS	LF LF LF AC LF LF	Sisteme cu microprocesoare, Sisteme bazate pe cunoaștere, Microcontrolere - arhitecturi si programare, Comunicații în sisteme de conducere
4	Laborator de echipamente hidraulice și pneumatice	Fac. AC, parter, sala A0-3, taj 2parter, 72mp	Simatic S7 TIA Portal Basic v.11 WinCC National Instruments LabView Automation Studio	LF AC AC	Echipamente hidropneumatice, Automate si microprogram

5	Laborator de Robotică, CIM și inteligență artificială	Fac. AC, parter, sala A0-4, suprafața 72 mp	RobotStudio School Edition V-REP PRO EDU FastSuite2 CLIPS Expert System Micro cap Software Anaconda Python Eclipse IDE for Java Jack Prolog	LF LF LF LF LF LF LF LF	Electronică digitală, Sisteme bazate pe cunoaștere, Programare independentă de platformă, Programare independentă de platformă - proiect, Sisteme de inteligență artificială distribuite, Robotică
6	Laborator de Robotică și sisteme inteligente	Fac. AC, parter, Sala A0-6, suprafața 72 mp	RobotStudio School Edition V-REP PRO EDU FastSuite2 CLIPS Expert System Anaconda Python Eclipse IDE for Java	LF LF LF LF LF	Programarea calculatoarelor, Modelarea sistemelor fizice, Sisteme de conducere a roboților, Statistică și prelucrarea datelor, Programare independentă de platformă, Sisteme de vedere artificială, , Sisteme bazate pe cunoaștere – proiect.
7	Laborator de echipamente de conducere și instrumentație	Fac. AC, parter, Sala A0-10, suprafață 54 mp	Simatic S7 TIA Portal Basic v.11 WinCC National Instruments LabView Automation Studio	LF AC AC	Senzori și traductoare Mașini și acționări electrice Sisteme de achiziție și interfețe de proces Sisteme distribuite de achiziție, monitorizare și control
8	Laboratorul de sisteme încorporate	Fac. AC, etaj 1, Sala A1-4, suprafață 54mp	FreeRTOS MPLab IDE EclipseProlog WAMP NotePad++	LF LF LF LF LF	Programarea aplicațiilor de timp real, Programarea aplicațiilor de timp real - proiect, Proiectarea aplicațiilor internet, Procesoare numerice de semnal

9	Laboratorul de Teoria sistemelor	Fac. AC, etaj 1, A1-7, suprafața 72 mp	MATLAB/SIMULINK incl. pachete de extensie: MATLAB Simulink Symbolic Math Toolbox Curve Fitting Toolbox Optimization Toolbox Neural Network Toolbox Control Systems Toolbox System Identification Toolbox Fuzzy logic Toolbox Robust Control Toolbox Model Predictive Control Toolbox Simulink Control Design Simulink Design Optimization	LC	Sisteme cu evenimente discrete, Introducere în automată, Strategii de planificare a roboților mobili, Sisteme de vedere artificială, Teoria sistemelor
10	Laboratorul de informatică aplicată	Fac. AC, etaj 1, sala A1-9, suprafață 54mp	MATLAB/SIMULINK incl. pachete de extensie: MATLAB Simulink Symbolic Math Toolbox Curve Fitting Toolbox Optimization Toolbox Neural Network Toolbox Control Systems Toolbox System Identification Toolbox Fuzzy logic Toolbox Robust Control Toolbox Model Predictive Control Toolbox Simulink Control Design Simulink Design Optimization	LC	Metode numerice, Identificarea sistemelor, Strategii de planificare a roboților mobili

11	Laborator de conducerea proceselor	Fac. AC, etaj 1, Sala A1-12, suprafață 54 mp	<p>Pachet de programe NI Lookout Client Licence Quantity 4 for Lookout server; ECP (Version 5.6) National Instruments NIDAQmx 9.1.5.</p> <p>MathWorks MATLAB/SIMULINK incl. pachete de extensie, in urmatoarea configurație: MATLAB Simulink Symbolic Math Toolbox Curve Fitting Toolbox Optimization Toolbox Neural Network Toolbox Control Systems Toolbox System Identification Toolbox Fuzzy logic Toolbox Robust Control Toolbox Model Predictive Control Toolbox Simulink Control Design Simulink Design Optimization</p>	<p>AC</p> <p>LC</p>	Ingineria reglării automate, Ingineria reglării automate - proiect, Controlul la distanță al proceselor,
12	Laborator de sisteme dinamice cu evenimente discrete	Fac. AC, etaj 1, A1-13, suprafața 54 mp	<p>MathWorks MATLAB/SIMULINK incl. pachete de extensie, in urmatoarea configurație: MATLAB Simulink Symbolic Math Toolbox Curve Fitting Toolbox Optimization Toolbox Neural Network Toolbox</p>	LC	Modelarea sistemelor fizice, Sisteme cu evenimente discrete, Sisteme de așteptare și aplicații, Introducere în automatică

15	Laboratorul de mașini și acționări electrice	Fac. AC, etaj 2, A2-9, suprafața 72 mp	Dspace (Control Desk, Target Link) Denford MiniCam Designer Denford VR CNC Testpoint	AC	Sisteme automate cu eșantionare, Sisteme automate cu eșantionare - proiect, Identificarea sistemelor, Arhitecturi de calculatoare, Sisteme adaptive și robuste
16	Laborator de transmisia datelor și conducerea avansată a proceselor	Fac. AC, etaj 2, sala A2-12, suprafață 72 mp	MathWorks MATLAB/SIMULINK incl. pachete de extensie, in urmatoarea configurație: MATLAB Simulink Symbolic Math Toolbox Curve Fitting Toolbox Optimization Toolbox Neural Network Toolbox Control Systems Toolbox System Identification Toolbox Fuzzy logic Toolbox Robust Control Toolbox Model Predictive Control Toolbox Simulink Control Design Simulink Design Optimization	LC	Transmisia datelor, Mecanica, Teoria sistemelor, Programarea calculatoarelor, Modelarea sistemelor fizice
17	Laborator de Fizică	Corp T - etaj 2, sala 261, suprafață 120 mp	Software Canon pentru microscopie Optika Vision®	AC	Fizică

Persoana de contact,
Conf.dr.ing. Mihai Postolache