

SESIUNEA CERCURILOR ȘTIINȚIFICE STUDENȚEȘTI 2026

Programul secțiunii

Robotică

28.05.2026

- 8:30 **Deschiderea Sesiunii Cercurilor Științifice Studențești
la Departamentul de Automatică și Tehnologia Informației**
(ICDT, sala L2 Open Space)
- 9:15 Susținerea lucrărilor înscrise la secțiunea Automatică și Informatică Aplicată
(ICDT, L2 sau L6)
- 9:15 Robot de asistență pentru persoanele cu dizabilități în cadrul unui complex comercial
Becheanu Cornel-Constantin (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Gigel Măceșanu
- 9:30 Modelarea dinamica și controlul vizual al unei drone autonome
Cojanu Alin-Nicolae (An IV, Robo)
Îndrumători: prof. dr. ing. Grigorescu Sorin
- 9:45 Drone Simultaneous Localization and Mapping
Secmerean Andrei (An IV, Robo)
Îndrumători: prof. dr. ing. Grigorescu Sorin
- 10:00 Sistem de plăți NFC cu arhitectură distribuită prin autentificare criptografică și motor de fraudă
Zărnescu Raul Claudiu (An II, Robo); David Rareș Cosmin (An 2, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Gigel Măceșanu
- 10:15 Localizarea și maparea robotilor utilizand inteligenta artificiala
Constantin Sergiu Mihai (An IV, Robo)
Îndrumători: prof. dr. ing. Grigorescu Sorin
- 10:30 Sistem autonom de navigatie pentru robot de tuns iarba folosind markeri ArUco, cu sisteme de
protectie integrate
Ene Adrian-Catalin (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu

- 10:45 Sistem de securitate pentru locuinta in ROS2
Deicu Florin (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Gigel Macesanu
- 11:00 HandFly
Motoasca Alexandru-Lucian (An I, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu
- 11:15 Arhitectură Mecatronică pentru Teren Accidentat cu Stabilizare de Ruliu-Tangaj și Percepție Spațială 360°
Rechimciuc Dionisie, Păunescu Andrei-George, Fichiu-Ionescu Alessia (An II, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu
- 11:30 Proiectarea și controlul unui braț robotic cu 6 grade de libertate folosind cinematica inversă și reglaj PID
Ivan Taryn-Aurora (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu
- 11:45 Evitarea obstacolelor pentru roboți mobili autonomi folosind învățare prin întărire
Stoica Daniel Marian (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu
- 12:00 Delta Robot - 3D Printer
Peicu Bogdan-Florin (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu
- 12:15 Brat robotic cu 6 grade de libertate
Gravu Alessio (An IV, Robo)
Îndrumători: conf. dr. ing. Cocias Tiberiu
- 12:30 Strategii de control al unui sistem de tip "Ball and Plate"
Tase Mihai (An IV, Robo)
Îndrumători: prof. dr. ing. Claudiu Pozna
- 12:45 Control prin Reinforcement Learning
Dunea Eduard-Mihail (An IV, Robo)
Îndrumători: asist. dr. ing. Ginerica Cosmin-George
- 13:00 Sistem de securitate pentru locuinta in ROS 2

Deicu Florin (An IV, Robo)

Îndrumători: conf. dr. ing. Gigel Macesanu

13:15

Conducere Autonomă End-to-End în CARLA

Juncanariu Anisia (An IV, Robo)

Îndrumători: asist. dr. ing. Cosmin-George Ginerică

13:30

Modele LLM aplicate în sistemele de control robotic

Radu Constantin (An IV, Robo)

Îndrumători: asist. dr. ing. Ginerică Cosmin-George

Vă rugăm să fiți prezenți cu 30 de minute mai devreme față de programare.