



### Tematica

pentru ocuparea postului de *asistent* , poziția 13  
din Statul de funcții al

### Departamentului de Mecatronica

#### A. Bazele roboticii

1. Structura roboților Subsistemele componente și funcțiile lor
2. Mecanismul de orientare

#### B. Sisteme flexibile de fabricatie

1. Sinteză SFF Sinteză de detaliu: plan de amplasament.
2. Sinteză SFF Sinteză de detaliu: ciclograme.

#### C. Conducerea roboților

1. Regulatoare PID
2. Sisteme de reglare automata –utilizarea lor in cadrul robotilor

#### D. Stiința și ingineria materialelor.

1. Structura și proprietățile aliajelor Fier-Carbon.
2. Solidificarea metalelor și aliajelor metalice

### BIBLIOGRAFIE

Kovacs, Fr., Rădulescu, C., - Roboților industriali, vol.I, Lito. Univ. Tehnică, 1992

Țarcă, R. – Introducere in Robotică – Editura Universității din Oradea, 2002.

Varga., St. s.a. Robotica. Sistemul mecanic. Ed. Politehnica Timisoara, 2008

Abrudan, I., Sisteme flexibile de fabricatie, Ed. Dacia, Cluj-Napoca, 1995.

Catrina, D., Căruțășu, N., Căruțășu, G., Sisteme flexibile de producție. București: MatrixRom, 2008, ISBN 978-9736-755-325-6.

Tarca R., Sisteme de fabricație flexibilă, Lito Universitatea din Oradea, 2010.

Ivan Bogdanov, Inocentiu Maniu, Valer Dolga s.a , Robotica.– Sistemul de conducere, Editura Politehnica, ISBN 978-973-625-7



**UNIVERSITATEA DIN ORADEA**  
FACULTATEA DE INGINERIE MANAGERIALĂ ȘI TEHNOLOGICĂ  
Oradea, str. Universității nr.1, Pavilion B, cod 410087, Tel. 0259 408136, Fax. 0259 408436  
<http://imt.uoradea.ro>, mail: [imt@uoradea.ro](mailto:imt@uoradea.ro)

---

Ivan Bogdanov, Conducerea robotilor, Editura Orizonturi Universitare, Timisoara, ISBN 978-973-638419-6

Moga Ioan - Știința și Ingineria Materialelor, Curs, Atelierul de multiplicat al Universității din Oradea, 297pg., 2005

Mitelea I., Lugscheider E., Tillmann W. - Știința materialelor în construcția de mașini, Ed. Sudura, Timișoara, 1999.

**Director de departament**

Conf.dr.ing. Pater Sorin

**Decan**

Prof.dr.ing. Pele Alexandru Viorel





### Tematica

pentru ocuparea postului de ~~asistent~~ poziția 14

din Statul de funcții al

**Departamentului de Mecatronica**

#### A. Actionari hidro-pneumatice

1. Instalații de prepararea aerului
2. Generatoare pneumatice și hidraulice, tipuri constructive, elemente de calcul.

#### B. Roboti mobili

1. Locomoția roboților mobili
2. Senzori pentru roboti mobili
3. Manevrabilitatea robotilor mobili

#### C. Sisteme senzoriale

1. Conversia analog-digitala
2. Senzori optici
3. Achizitia de semnale

#### D. Proiectarea sistemelor mecatronice

1. Structura sistemului mechatronic
2. Proiectarea sistemului mecanic – componenta a sistemului mechatronic.

### BIBLIOGRAFIE

Holland, J. – Designing Mobile Autonomous Robots, Elsevier, ISBN: 0-7506-7683-3, Oxford, 2004.

Kolski, S. – Mobile Robots. Perception & Navigation, Advanced Robotic Systems International, ISBN 3-86611-283-1, Croatia, 2007

Nițulescu M. – Sisteme robotice cu capacitate de navigație, Editura Universitară Craiova, 2002

Fu,K.S.ș.a. Robotics:Control,Sensing,Vision and Inteligence, McGraw-Hill Book Co., New-York,1987

Bonfig,K.W. Senzoren und Senzorsysteme, Expert Verlag, 1991.



**UNIVERSITATEA DIN ORADEA**  
FACULTATEA DE INGINERIE MANAGERIALĂ ȘI TEHNOLOGICĂ  
Oradea, str. Universității nr.1, Pavilion B, cod 410087, Tel. 0259 408136, Fax. 0259 408436  
<http://imt.uoradea.ro>, mail: [imt@uoradea.ro](mailto:imt@uoradea.ro)

---

Tripe V. A. Tocuț Pavel Dănuț. – Acționări în Mecanică Fină – Aplicații – E. Univ.Oradea 2000.  
Hidraulica Suport electronic al elementelor componente ale firmei Vickers, FESTO -2012.  
Tripe V. Aron - Proiectarea sistemului mecanic a robotilor industriali – note de curs  
Tripe V. Aron - Constructia sistemului mecanic a robotilor industriali – note de curs

**Director de departament**

**Conf.dr.ing. Pater Sorin**

**Decan**

**Prof.dr.ing. Pele Alexandru Viorel**

