

FIȘA DISCIPLINEI

Anul universitar 2025-2026

Anul de studiu.IV / Semestrul. 1

1. Date despre program

1.1. Instituția de învățământ superior	Universitatea „1 Decembrie 1918” din Alba Iulia
1.2. Facultatea	Facultatea de Informatică și Inginerie
1.3. Departamentul	Departamentul de Informatică, Matematică și Electronică
1.4. Domeniul de studii	Inginerie electronică, telecomunicații și tehnologii informaționale
1.5. Ciclul de studii	Licență 4 ani (8 semestre)
1.6. Programul de studii/calificarea /Grupă de bază ESCO	Electronica aplicata: inginer electronist transporturi, telecomunicații - 215204 /asistent de cercetare în electronică aplicată-215225 / inginer de cercetare în electronică aplicată-215224 (applied electronics: 2152.1 - electronics./ 2152.1 - electronics / 2152.1 – electronics)

2. Date despre disciplină

2.1. Denumirea disciplinei		Bazele Roboticii			2.2. Cod disciplină		EA 4102				
2.3. Titularul activității de curs			Lect. Dr. Ing. Mihaela Elisabeta CIORTEA								
2.4. Titularul activității de seminar / laborator											
2.5. Anul de studiu		IV	2.6. Semestrul		1	2.7. Tipul de evaluare (E/C/VP)		E	2.8. Regimul disciplinei (O – obligatorie, Op – opțională, F – facultativă)		O

3. Timpul total estimat

3.1. Numar ore pe saptamana	2	din care: 3.2. curs	1	3.3. laborator / seminar	1
3.4. Total ore din planul de învățământ	28	din care: 3.5. curs	14	3.6. laborator	14
Distribuția fondului de timp					ore
Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe					10
Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren					20
Pregătire seminarii/laboratoare, teme, referate, portofolii și eseuri					30
Tutoriat					4
Examinări					2
Alte activități universitare (vizite de studiu, consultatii proiecte)					6

3.7 Total ore studiu individual	60
3.8 Total ore activitati universitare	40
3.9 Total ore pe semestru	100
3.10 Numărul de credite**	4

4. Precondiții (acolo unde este cazul)

4.1. de curriculum	-
4.2. de competențe	C1.1 Descrierea adecvată a paradigmelor de programare și a mecanismelor de limbaj specifice, precum și identificarea diferenței dintre aspectele de ordin semantic și sintactic C1.3 Elaborarea codurilor sursă adecvate și testarea unitară a unor componente într-un limbaj de programare cunoscut, pe baza unor specificații de proiectare date.

5. Condiții (acolo unde este cazul)

5.1. de desfășurare a cursului	Sala dotata cu videoproiector/tabla , on-line Teams
5.2. de desfășurarea a seminarului/laboratorului	Laborator dotat cu brat robotic, pentru vizualizarea, înțelegerea și programarea fizică a unui brat robotic, cu funcții limitate. Laboratoare – calculatoare dotate cu: acces de modelare robot SCORBUS (CIM, KUKA), FANUC, acces Internet. on-line Teams , https://robodk.com/download https://www.talumis.com/flexsim-2020-simulation-download/

6. Competențe specifice acumulate

Competențe profesionale	C6. Rezolvarea problemelor tehnologice din domeniile electronicii aplicate C6.1 Definirea principiilor și metodelor ce stau la baza fabricării, reglajului, testării și depanării aparatelor și echipamentelor din domeniile electronicii aplicate C6.2 Explicarea și interpretarea proceselor de producție și activităților de mentenanță a aparaturii electronice, identificând punctele de testare și măsurile electrice de măsurat .
-------------------------	---

	C6.3 Aplicarea principiilor de management pentru organizarea din punct de vedere tehnologic a activităților de producție, exploatare și service în domeniile electronicii aplicate C6.4 Utilizarea criteriilor și metodelor de evaluare a calității activităților de producție și service în domeniile electronicii aplicate C6.5 Proiectarea tehnologiei de fabricație și mentenanță (cu precizarea componentelor și operațiilor necesare) a unor produse de complexitate redusă și medie din domeniile electronicii aplicate
Competențe transversale	-

7. Obiectivele disciplinei (reieșind din grila competențelor specifice acumulate)

7.1 Obiectivul general al disciplinei	Obiectivul general - Această disciplină este consacrată cunoașterii arhitecturii, programării și aplicațiilor industriale și neindustriale ale roboților. Obiective specifice - informare asupra aplicațiilor robotilor in diferite domenii de activitate, industrială și neindustrială (explorare, asistentă medicală....) - prezentarea roboților industriali: elemente constructive, cinematică; - cunoașterea parametrilor principali ai roboților industriali - dezvoltarea unor cunoștințe practice, cu metode informatice pentru a analiza și programa roboți - înțelegerea fișelor tehnice, plantelor comerciale care prezintă roboți industriali - cunoașterea unor accesorii disponibile roboților industriali - capacitatea de a configura intrările/ieșirile unui robot pregătirea studenților pentru aplicații concrete de programare și de utilizare a roboților industriali, programarea efectivă a roboților industriali
7.2 Obiectivele specifice	1. Cognitive (cunoașterea și utilizarea adecvată a noțiunilor disciplinei) a. Cunoaștere și înțelegere structurii robotilor industriali, b. Explicare și interpretare (explicarea și interpretarea unor idei, proiecte, procese, precum și a conținuturilor teoretice și practice ale disciplinei): parametrilor principali ai roboților, cunoașterea unui limbaj de programare a roboților industriali 2. Tehnice / profesionale (proiectarea și evaluarea activităților practice specifice; utilizarea unor metode, tehnici și instrumente de investigare și aplicare): se vor folosi roboți industriali, se va urmări capacitatea de a analiza aplicația practică industrială (domenii diferite industriale: mecanica, auto, asamblare, manipulare etc.) și a constătutui programe pentru robot in conformitate cu aplicația impusa. Se urmărește ca studentul să poată aplica in întreprindere programarea învățată, cu extinderea principiilor spre alte modele de roboți și să fie capabil să lucreze într-o echipă care dezvoltă aplicații robotizate industriale. 3. Atitudinal – valorice (manifestarea unei atitudini pozitive față de domeniu) - înțelegerea aplicațiilor cu roboți, posibilitatea identificării roboților pretabili pentru diverse aplicații, promovarea robotizării la diverse locuri de muncă, integrarea in echipe care lucrează la aplicații robotizate. Înțelegerea posibilității de robotizare a unor locuri de muncă.

8. Conținuturi*

8.1 Curs	Metode de predare	Observații
1. INTRODUCERE ÎN TEHNOLOGIA ROBOTIZATĂ	Explicații/Întrebări/răspunsuri, discuții privind cunoștințele specifice acumulate.	2 ore/fizic
2. ROBOȚI INDUSTRIALI - MIJLOACE DE AUTOMATIZARE COMPLEXĂ A PROCESELOR INDUSTRIALE	Explicații/Întrebări/răspunsuri, discuții privind cunoștințele specifice acumulate.	2 ore/fizic
3. MODELE GEOMETRICE, CINEMATICE ȘI DINAMICE	Explicații/Întrebări/răspunsuri, discuții privind cunoștințele specifice acumulate.	2 ore/fizic
4. SISTEME DE ACȚIONARE	Explicații/Întrebări/răspunsuri, discuții privind cunoștințele specifice acumulate. prezentare simulator RoboDK	2 ore/fizic
5. SISTEME DE CONDUCERE CU LOGICĂ CABLATĂ. SISTEME DE CONDUCERE CU LOGICĂ FLEXIBILĂ	Materiale video pre-inregistrate, notite de curs in format digital, fisiere audio/video, bibliografie acces digital, baze de date specifice, facilitati de documentare prin internet, simulari, resurse educationale deschise.	2 ore/online

6. SISTEME DE CONDUCERE CU AUTOMATE PROGRAMABILE	<i>Materiale video pre-inregistrate, notite de curs in format digital, fisiere audio/video, bibliografie acces digital, baze de date specifice, facilitati de documentare prin internet, simulari, resurse educationale deschise.</i>	2 ore/online
7. SISTEME DE CONDUCERE CU MULTIPROCESOR. CONDUCEREA ROBOTILOR PRIN CONTROLERE LOGICE PROGRAMABILE.	<i>Explicații/Intrebări/răspunsuri, discuții privind cunostintele specifice acumulate.</i>	2 ore/fizic
Bibliografie 1. Brad, S.,[2004]. Fundamentals of competitive design in robotics : principles, methods and applications, Bucuresti : Editura Academiei Romane. 2. Chircor, M.,Curaj, A.[2001]. Elemente de cinematica, dinamica si planificarea traiectoriilor robotilor industriali, Bucuresti : Editura Academiei Romane. 3. Ciobanu, L., [1998]. Elemente de proiectare a sistemelor flexibile de fabricatie si a robotilor industriali, Iasi : Editura Bit. 4. Handra-Luca, V., s.a. [2003]. Introducere in modelarea robotilor cu topologie speciala, Cluj-Napoca : Editura Dacia. 5. Handra-Luca, V., s.a. [1996]. Roboti : Structura, cinematica si caracteristici, Cluj-Napoca, Editura Dacia. 6. Ionescu, R., Semenciuc, D., [1997]. Roboți industriali. Cinematică, elemente constructive, aplicații, Editura Universității Suceava. 7. Ionescu, R.,[2006]. Introduction à la robotique, Universitatea Claude Bernard, Imprimeria , IUT-B, Lyon. 8. Ionescu, R. s.a. ,[1994]. Les robots indutrieles, Universitatea Claude Bernard, Imprimeria , IUT-B, Lyon. 9. Ivănescu, M., [1994], Roboți industrial - Algoritmi si sisteme de conducere, Editura Universitaria, Craiova. 10. Munteanu, O.,[2002], Robotică-Bazele Roboticii Industriale, Editura Universității Transilvania, Brașov. 11. Olaru, A- Dinamica roboților industriali- Editura Bren, București, 1998. 12. Olaru, A., - Instrumentația virtuală Labview în tehnica cercetării elementelor și sistemelor roboților industriali- Editura Bren, București, 2002. 13. Ispas., V., [1990]. Aplicațiile cinematicii în construcția manipuletoarelor și a roboților industriali, Editura Academiei Române, București. 14. Kovacs, F., Cojocaru, G.[1982]. Manipulatoare, roboti si aplicatiile lor in industrie, Editura Facla. 15. Peneș D., [1990]. Roboți industriali, Proiectare, construcție, exploatare, OI București, 1990. 16. Vistrian, M., [1994], Roboti industriali, Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, 17. Zetu, D., s.a., [1997] .Robotica industrială, Iasi : Satya. 18. Coiffet, Ph. [1986], La robotique industrielle, Ed. Hermes. 19. Craig, J., [1989], Introduction to robotics, Mechanics and control Addison-Wesley Publishing Company. 20. Harry H. Poole, [2012], Fundamentals of Robotics Engineering, Editura Springer 21. Jurge Angeles, Fundamentals of Robotic Mechanism Systems, Editura Springer, 2013 22. *** Robotique industriele, 23. Ciorteia Elisabeta Mihaela, Bazele roboticii, 2014, Alba Iulia 24. Marco Ceccarelli,[2019], Mechanism Design for Robotics, Editura Spring 25. Ciorteia Elisabeta Mihaela, 2024, Robotica (Note de curs si tutorat de laborator), pag. 180, Editura Universitatii, Seria Didactica, http://www.gpa.etsmtl.ca/cours/gpa546/Notes/Cours02_4.pdf https://robodk.com/download https://www.talumis.com/flexsim-2020-simulation-download/		
8.2. Laborator/ Seminar		
Prezentarea unui robot industrial.	<i>Aplicatii practice</i> Fanuc, RoboDK Simulator https://robodk.com/download	2 ore/fizic
Sisteme de coordonate utilizate in programarea unui robot industrial	<i>Aplicatii practice</i> Fanuc, RoboDK simulator https://robodk.com/download	2 ore/fizic
Modelul geometric direct si invers(I).	Rezolvarea problemelor posibile impuse, SCORBUT, RoboDK simulator https://robodk.com/download	2 ore/fizic
Modelul geometric direct si invers(II).	Rezolvarea problemelor posibile impuse, SCORBUT, RoboDK simulator https://robodk.com/download	2 ore/fizic
Limbaje de programare a robotilor industriali (I).	<i>Materiale video pre-inregistrate, notite de curs in format digital, fisiere audio/video, bibliografie acces digital, baze de date specifice, facilitati de documentare prin internet, simulari, resurse educationale deschise.</i>	2 ore/online
Limbaje de programare a robotilor industriali (II).	<i>Materiale video pre-inregistrate, notite de curs in format digital, fisiere audio/video, bibliografie acces digital, baze de date specifice, facilitati de documentare prin internet, simulari, resurse educationale deschise.</i>	2 ore/online

Utilizarea robotilor industriali intr-o celula flexibila de fabricatie.	RoboDK simulator, Flexim Simulator https://robodk.com/download https://www.talumis.com/flexsim-2020-simulation-download/	2 ore/fizic
Bibliografie 1. Chircor, M.,Curaj, A.[2001]. Elemente de cinematica, dinamica si planificarea traiectoriilor robotilor industriali, Bucuresti : Editura Academiei Romane. 2. Handra-Luca, V., s.a. [2003]. Introducere in modelarea robotilor cu topologie speciala, Cluj-Napoca : Editura Dacia. 3. Handra-Luca, V., s.a. [1996]. Roboti : Structura, cinematica si caracteristici, Cluj-Napoca, Editura Dacia. 4. Munteanu, O.,[2002], Robotică-Bazele Roboticii Industriale, Editura Universității Transilvania, Braşov. 5. Vistrian, M., [1994], Roboti industriali, Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, 6. https://robodk.com/download 7. https://www.talumis.com/flexsim-2020-simulation-download/ 8. Ciorteza Elisabeta Mihaela, 2024, Robotica (Note de curs si tutorat de laborator), pag. 180, Editura Universitatii, Seria Didactica,		

9. Coroborarea conținuturilor disciplinei cu așteptările reprezentanților comunității epistemice, asociațiilor profesionale și angajatori reprezentativi din domeniul aferent programului

Robotica fiind o disciplina fundamentala, conținutul disciplinei este necesar pentru aprofundarea si studiul altor discipline care constituie baza disciplinelor de specialitate necesare absolvenților in domeniul proiectării si execuției.

10. Evaluare

Tip activitate	10.1 Criterii de evaluare	10.2 Metode de evaluare	10.3 Pondere din nota finală
10.4 Curs	Evaluare finala	Examen scris	30%
10.5 Seminar/laborator	Verificare pe parcurs	Portofoliu de lucrări practice de laborator și rezolvarea problemelor https://robodk.com/download https://www.talumis.com/flexsim-2020-simulation-download/	70%
10.6 Standard minim de performanță: - Implementarea și documentarea de unități de program în limbaje de programare de nivel înalt și folosirea eficientă a mediilor de programare. Obținerea notei 5 in urma rezolvarii subiectelor impuse.			

Data completării

Semnătura titularului de curs
Lect. Dr. Ing. Mihaela Elisabeta CIORTEA

Semnătura titularului de seminar
Lect. Dr. Ing. Mihaela Elisabeta CIORTEA

Data avizării în departament

Semnătura directorului de departament
Lect.dr. Mihaela ALDEA

Data aprobării în Consiliul Facultății

Semnătura Decanul Facultății

.....

Conf.dr.Corina ROTAR