

FIȘA DISCIPLINEI
Anul universitar 2024-2025

Decan,
Conf. univ. dr. ing. Gelu IANUȘ

1. Date despre program

1.1 Instituția de învățământ superior	Universitatea Tehnică „Gheorghe Asachi” din Iași
1.2 Facultatea	Mecanică
1.3 Departamentul	Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică
1.4 Domeniul de studii	Mecatronică și Robotica
1.5 Ciclul de studii	MASTER
1.6 Programul de studii	Mecatronică avansată

2. Date despre disciplină

2.1.1 Denumirea disciplinei	ACTIVITATE DE CERCETARE/PRACTICĂ III <i>Practical Research</i>						
2.1.2 Codul disciplinei	MA.PA.206						
2.2 Titularul activităților de curs	Prof.dr.ing. Bujoreanu Carmen						
2.3 Titularul activităților de aplicații	Prof.dr.ing. Bujoreanu Carmen						
2.4 Anul de studii	2	2.5 Semestrul	3	2.6 Tipul de evaluare	VP	2.7 Tipul disciplinei	DS

3. Timpul total estimat al activităților zilnice(ore pe semestru)

3.1 Număr de ore pe săptămână	12	din care 3.2 curs		3.3a sem.		3.3b laborator		3.3c proiect	12
3.4 Total ore din planul de învățământ	168	din care 3.5 curs		3.6a sem.		3.6b laborator		3.6c proiect PA	168
Distribuția fondului de timp									Nr. ore
Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe									
Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren									
Pregătire seminarii/laboratoare/proiecte, teme, referate și portofolii									
Tutoriat									7
Examinări									
Alte activități:									
3.7 Total ore studiu individual	7								
3.8 Total ore pe semestru	175								
3.9 Numărul de credite	7								

4. Precondiții (acolo unde este cazul)

4.1 de curriculum	
4.2 de competențe	

5. Condiții (acolo unde este cazul)

5.1 de desfășurare a cursului	• Nu este cazul
5.2 de desfășurare a proiectului	• Calculatoare cu softuri de proiectare, echipamente, scule, sisteme achiziții date, etc.

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

6.1 Obiectivul general al disciplinei	Elaborarea unor proiecte sau studii pe baza unei teme care trebuie să reflecte cunoștințele acumulate în timpul anilor de studenție și capacitatea de a rezolva probleme concrete și aspecte specifice activității din domeniul specific mecatronicii.
6.2 Obiective specifice	Realizarea unor proiecte sau studii, aplicând principii și metode consacrate din domeniul fundamental al științelor ingineresti; Elaborarea proiectelor profesionale cu utilizarea coerentă a unor teorii și metode pentru cunoașterea sistemelor mecatronice; Proiectarea de soluții constructive pentru sisteme mecatronice, subansambluri și echipamente speciale ale acestora, care să asigure îndeplinirea cerințelor funcționale și protecția mediului; Proiectarea mentenanței pentru sisteme mecatronice

7. Rezultatele învățării

Cunoștințe	- cunoaște principiile metodologice de elaborare a unui proiect ingineresc complex; - înțelege corelarea dintre analiza temei de cercetare și soluțiile ingineresti propuse; - cunoaște metodele de simulare, analiză funcțională și optimizare a sistemelor mecatronice; - are cunoștințe despre realizarea de scheme de principiu și structurale pentru subansambluri mecatronice; - înțelege procesul de selecție a soluțiilor tehnice în funcție de criterii ingineresti, economice și de sustenabilitate.
Aptitudini	- identifică cerințele funcționale ale sistemelor mecatronice și le transpune în soluții de proiectare; - elaborează și compară variante constructive și alege soluția optimă în funcție de criterii multiple; - aplică metode ingineresti de calcul (de rezistență, cinematică, achiziții de date etc.) pentru validarea proiectului; - utilizează softuri de proiectare și simulare (CAD/CAE) în realizarea componentelor; - elaborează documentația tehnică completă și corectă a proiectului propus; - optimizează soluțiile mecatronice într-o viziune interdisciplinară: mecanică, electrică, informatică.
Responsabilitate și autonomie	- își asumă responsabilitatea pentru conținutul științific și calitatea tehnică a proiectului elaborat; - acționează autonom în desfășurarea activităților de cercetare, luând decizii ingineresti justificate; - gestionează eficient timpul și resursele în raport cu obiectivele și termenele impuse de proiect; - colaborează cu responsabilul de practică și/sau conducătorul științific pentru ghidaj și validare; - demonstrează inițiativă și profesionalism în integrarea soluțiilor propuse în contextul real de producție; - respectă standardele academice, de etică și protecția muncii în cadrul activității desfășurate.

8. Conținuturi

8.1 Curs	Metode de predare	Observații
Nu este cazul		
8.2b Practica	Metode de predare	Observații
1. Instrucțiuni generale, instrucțiuni specifice locului de efectuare a activității practice de proiectare /cercetare. Prezentare teme de cercetare. Analiza temelor de cercetare.	Dialog	30 ore
2. Realizare plan de proiectare cercetare. Realizare scheme de principiu. Elaborare variante optime. Alegere varianta optima. Efectuarea calculelor organologice, de rezistență și achiziții de date experimentale. Rulare programe necesare proiectării. Optimizarea în context interdisciplinar (meccanic, electronic și informatic), printr-o abordare sistemică, a problemelor specifice sistemelor mecatronice din tema de cercetare	Dialog, Analiză, Prezentări, Monitorizare programe rulare, etc.	138 ore
	Total ore	168
Bibliografie ***, Legea nr. 90/1996 a Protecției muncii. - Darabont, A., Pece, Șt., <i>Protecția muncii</i>, E.D.P., București, 2000. - Firiza, Ioan, <i>Îndrumător pentru stagiile de pregătire practică ale elevilor și studenților</i>, 2015, Pregătire practică elevi, Bibl.Mecanica/CMMI/SIM(1/ 0) - Schonberger,F;Ganciu,T, <i>Conducerea adaptiva a proceselor</i> /fasc 2, 1999 - Onea,Al., <i>Sisteme cu informatii discrete</i>, 1998 - Pricop,AT.,Boboc,L., <i>Analiza si sinteza structurilor logice</i> , 2001 - Voicu, M., <i>Introducere in automata</i>, 2002 - Andronescu,G., <i>Sisteme digitale – curs</i>, 2001 - Lazar, C. et al., <i>Conducerea asistata de calculator a proceselor tehnice: Proiectare si implementarea algoritmilor de reglare numerica</i>, 1996 - Liu,J., <i>Real-time systems</i>, 2000 - T.Jurca, <i>Instrumentatie de masurare. Structuri si circuite</i>, ISBN-973-36-0268-x - L.Nita , <i>Interfatarea si programarea calculatoarelor pentru realizarea sistemelor informatice de masurare</i>, ISBN-873-685-100-1 - C.Sarmasanu <i>Senzori si traductoare pentru roboti</i>, ISBN-973-97272-3-9 - L.Breniuc <i>Senzori si traductoare cu iesire numerica</i>, ISBN-973-8050-3803		

- Stirbu, Cr., *Inginerie Mecanica, calculator, Autocad*, Ed. Tehnopress, Iasi, 2005, ISBN 973-702-085-5
- Stirbu, Cr., *Prietenul SolidWorks al proiectantului*, Ed. Tehnopress, Iasi, 2007, ISBN 978-973-702-469-5
- Planchard, D.C., *Engineering Design with SolidWorks Plus*, SDC Publications, Mision, Kansas, 2012
- Shih, R.H., *Parametric Modeling with Autodesk Inventor R6*, SDC Publications, Mision, Kansas, 2002
- Hagiu, Gh., Tiron, M.C., *Proiectarea mecanica asistata de calculator. Mechanical Desktop: Fundamente*, Tehnopress Iasi, 2004, 973-702-000-6.
- Goanta V., *Mecanica Ruperii*, Ed. Tehnopress, Iasi, 2006, ISBN 973-702-299-8
- Goanta V., Palihovici V., *Expertize in Ingineria Mecanica*, Ed. Tehnopress, Iasi, 2006, ISBN 973-702-298-X
- F.Taraboanta, *Echipamente pentru prelucrare si comunicarea datelor*, Ed. Astel Design Iasi, 2000.
- Drăgan Barbu, *Controlul vibrațiilor și zgomotului*, Gh. Asachi, Iași, 2003, 973-621-057-X
- F. Taraboanta, *Mecatronica generala*, Ed. Gh. Asachi Iasi, 2002
- M. Gafitanu, S. Cretu, B. Dragan, *Diagnosticarea vibroacustica a masinilor si utilajelor*, Ed. Tehnica, 1989
- Drăgan Barbu, *Achiziția și procesarea semnalului vibroacustic*, Iași, 2004, 973-621-100-2C
- Ștefanescu, N. Cupcea, *Sisteme inteligente de masura si control*, Editura Albastra Cluj-Napoca, 2002
- V. Maier, C.D.Maier, *LabVIEW in Calitatea Energiei Electrice*, Editura Albastra Cluj-Napoca, 2000
- F. Cottet, O. Ciobanu, *Bazele Programarii in LabVIEW*, Ed. Matrix Rom Bucuresti, 1998
- C. Bujoreanu, *Sisteme de achizitie si prelucrare a datelor experimentale*, 2007, .ed.Tehnopress, ISBN 973-702-065-1
- ****LabVIEW-Data Acquisition/Course Manual/Users Guide*, vol.I-IV, april 1994 Edition
- Doroftei, I., *Arhitectura și cinematica roboților*, Ed. Tehnică, Științifică și Pedagogică CERMI, Iași, 2002, ISBN 973-8188-39-3.
- Doroftei, I., *Robotica*, Vol. 1, Ed. Tehnică, Științifică și Pedagogică CERMI, Iași, 2005, ISBN 973-667-105-4.
- Doroftei, I., *Robotica*, Vol. 2, Ed. Tehnică, Științifică și Pedagogică CERMI, Iași, 2006, ISBN 973-667-148-7.
- Ph. J. McKerrow, *Introduction to Robotics*, Addison-Wesley Publishers Ltd., 1991, ISBN 0-201-18240-8.
- Opreșan, C., Popovici, Gh., Doroftei, I., Moldovanu, G., *Introducere în cinematica și dinamica roboților și manipolatoarelor*, Ed. CerMI, Iași, 1998, ISBN 973-9378-23-4.
- J. L. Fuller, *Robotics: Introduction, Programming, and Projects*, Prentice Hall, New Jersey, 1999, ISBN 0-13-095543-4.
- Sciavicco, L. Siciliano, B., *Modelling and Control of Robot Manipulators*, Springer Verlag, London, 2000, ISBN 1852332212.
- Doroftei, I., *Arhitectura și cinematica roboților*, Ed. Tehnică, Științifică și Pedagogică CERMI, Iași, 2002, ISBN 973-8188-39-3.
- Craig, J. J., *Introduction to Robotics, Mechanics and Control*, Third Edition, Pearson Prentice Hall, 2005.
- Niculita, Lidia, *Managementul proiectelor de cercetare stiintifica si dezvoltare tehnologica*, Bucuresti CONSPRESS 2007, ISBN 9789737797889
- Teodoru, Traian, *Metode de imbunatatire in managementul calitatii* Bucuresti Conteca 2007, ISBN 9789739730822
- Westland, J., *The project management life cycle a complete step-by-step methodology for initiating, planning, executing and closing a project successfully* Philadelphia, 2009
- PA Kogan *The project management* 2009, ISBN 0749449373
- A guide to the project management body of knowledge (PMBOK guide) : an American National Standard ANSI/PMI 99-001-2004 Project Management Institute, Newtown Square, PA Project Management Institute 2016, ISBN 193069945X

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

Obiectivele disciplinei sunt în concordanță cu obiectivele planului de învățământ din pentru specializarea din domeniul mecatronic. Se urmărește în general, corelarea cunoștințelor abordate pe parcursul anilor de studii cu activitățile practice curente din domeniu. De asemenea, se urmărește inițierea studenților în cunoașterea programelor pentru proiectarea asistată de calculator din cadrul societăților sau firmelor în care se desfășoară activitatea de practică. Se urmărește ca experimentele să fie proiectate adecvat temei abordate.

10. Evaluare

Tip activitate	10.1 Criterii de evaluare	10.2 Metode de evaluare	10.3 Pondere din nota finală
----------------	---------------------------	-------------------------	------------------------------

10.4aVP	• Cunoștințe teoretice și practice însușite (cantitatea, corectitudinea, acuratețea)	Teme de casă: 1 temă de casă individualizată	60%
10.4c	• Prezentarea proiectului	Autoevaluarea, prezentarea proiectului	40%
10.5 Standard minim de performanță: Studenții care promovează VP-ul la disciplina vor trebui să cunoască următoarele noțiuni minime: sunt discutate aspectele teoretice și practice privitoare la problematica urmărită în cadrul proiectului/studiului. Se urmărește ca planul de cercetare să fie în concordanță cu rezultatele așteptate. Se urmăresc: modul de realizare a lucrării, modul de prezentare, rezultatele obținute, modul în care s-a prezentat proiectul. Evaluarea activității de cercetare se face prin notare de către conducătorul științific.			

Data completării,
05.09.2024

Semnătura titularului de curs,
Prof.dr.ing. Bujoreanu Carmen

Semnătura titularului de aplicații,
Prof.dr.ing. Bujoreanu Carmen

Data avizării în departament,
12.09.2024

Director departament,
Prof. univ. dr. ing. Ioan DOROFTEI