

# FIȘA DISCIPLINEI

## Robotica Industrială

### 2022-2023

#### 1. Date despre program

1.1	Instituția de învățământ superior	Universitatea din Pitești
1.2	Facultatea	Electronica, Comunicatii si Calculatoare
1.3	Departamentul	Electronica, Calculatoare si Inginerie Electrica
1.4	Domeniul de studii	Inginerie Electrica
1.5	Ciclul de studii	Licență
1.6	Programul de studii / Calificarea	Electromecanică / inginer electromecanic (215216), inginer electromecanic SCB (215201), inginer producție (215205), proiectant inginer electromecanic (215215), specialist mentenanță electromecanică-automată echipamente industriale (215220)

#### 2. Date despre disciplină

2. Date despre disciplina											
2.1	Denumirea disciplinei					Robotica Industrială					
2.2	Titularul activităților de curs					s.l. dr. ing. Ionel Bostan					
2.3	Titularul activităților de laborator					s.l. dr. ing. Ionel Bostan					
2.4	Anul de studii	IV	2.5	Semestrul	II	2.6	Tipul de evaluare	Examen	2.7	Regimul disciplinei	S/O

#### 3. Timpul total estimat

3.1	Număr de ore pe săptămână	3	3.2	din care curs	2	3.3	L/P	1/-
3.4	Total ore din planul de inv.	42	3.5	din care curs	28	3.6	L/P	14-
Distribuția fondului de timp								ore
Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe								20
Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren								20
Pregătire seminarii/laboratoare, teme, referate, portofolii, eseuri								10
Tutoriat								4
Examinări								4
Alte activități .....								0
3.7	Total ore studiu individual	58						
3.8	<b>Total ore pe semestru</b>	<b>100</b>						
3.9	<b>Număr de credite</b>	<b>4</b>						

#### 4. Precondiții (acolo unde este cazul)

4.1	De curriculum	Electronica Digitală, Echipamente Electrice, Actionari Electrice, Sisteme de Actionari Electrice, Automate Programabile, Traductoare, Teoria Sistemelor si Reglaj Automat
4.2	De competențe	C1 Aplicarea adecvata a cunostintelor fundamentale de matematica, fizica, chimie specifice domeniului ingineriei electrice C2 Operarea cu concepte fundamentale din stiinta calculatoarelor si tehnologia informatiei C3 Aplicarea adecvata a cunostintelor privind conversia energetica, fenomenele electromagnetice si mecanice specifice convertoarelor statice, electromecanice, echipamentelor electrice si actionarilor electromecanice C4 Utilizarea tehnicilor de masurare a marimilor electrice si neelectrice si a sistemelor de achizitie de date in sistemele electromecanice C5 Automatizarea proceselor electromecanice C6 Realizarea activitatilor de exploatare, intretinere, service, integrare de sistem

#### 5. Condiții (acolo unde este cazul)

5.1	De desfășurare a cursului	Sala de curs dotata cu tabla si proiector
5.2	De desfășurare a seminarului/laboratorului	Laboratorul disciplinei este dotat cu: machete de instalatii industriale, automate programabile, simulatoare hardware si software, calculatoare, programe de comanda

#### 6. Competențe specifice acumulate

Competențe profesionale	C6: Utilizarea limbajelor și instrumentelor specializate pentru inginerie software, cu orientare către sistemele industriale
Competențe transversale	

## 7. Obiectivele disciplinei

7.1 Obiectivul general al disciplinei	Întelegerea principiilor de baza de comanda si actionare electrica a instalatiilor industriale robotizate
7.2 Obiectivele specifice	<p>Obiective cognitive</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Întelegerea principiilor comenzilor moderne din sistemele industriale robotizate</li> <li>• Întelegerea unor posibile cauze de defecte din sistemele industriale robotizate</li> <li>• Întelegerea principiile de programare a sistemelor moderne de comanda si control al sistemelor industriale robotizate</li> </ul> <p>Obiective procedurale</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dezvoltarea de abilitati de analiza a sistemelor moderne industriale robotizate</li> <li>• Dezvoltarea de abilitati de diagnoza a sistemelor moderne industriale robotizate</li> <li>• Dezvoltarea de abilitati de modelare a sistemelor moderne industriale robotizate</li> <li>• Dezvoltarea de abilitati de utilizare a mijloacelor moderne de comanda si control a sistemelor industriale robotizate</li> </ul> <p>Obiectivele atitudinale (comportamentale)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dezvoltarea de abilitati de lucru in echipa</li> <li>• Dezvoltarea de abilitati de lucru cu punctualitate</li> <li>• Dezvoltarea de abilitati de lucru respectând norme de protectie a muncii specifice</li> </ul>

## 8. Conținuturi

8.1. Curs		Metode de predare	Observații Resurse folosite
1	<b>INTRODUCERE IN PROBLEMATICA ROBOTICII INDUSTRIALE.</b> Definitia robotului, a robotului industrial si a roboticii industriale. Tipuri de roboti industriali. Sisteme de coordonate folosite în robotica industrială – 1 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
2	<b>INSTALATII INDUSTRIALE ROBOTIZATE CU LOGICA CABLATA SI PROGRAMATA.</b> Echipamente electrice in sisteme robotizate. Conectarea in tabloul electric a elementelor de comanda si control. Conectarea in retea a robotilor industriali. Conectarea in retea a actuatorilor industriale. – 3 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
3	<b>CONFIGURAREA SI PPROGRAMAREA SISTEMELOR HMI.</b> Conectarea sistemelor HMI in retele industriale. Configurarea sistemelor HMI. Programarea sistemelor HMI – 4 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
4	<b>PROGRAMAREA SI CONTROLUL INSTALATIILOR INDUSTRIALE ROBOTIZATE CU DEPLASARI CARTEZIENE.</b> Structura instalatiilor robotizate cu deplasari carteziane. Elemente specifice. Metode de programare. Simularea functionarii folosind Process Simulate-Siemens. Exemple. – 4 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
5	<b>PROGRAMAREA SI CONTROLUL INSTALATIILOR INDUSTRIALE ROBOTIZATE CU DEPLASARI CILINDRICE.</b> Structura instalatiilor robotizate de ambalare si sortare. Elemente specifice. Metode de programare. Simularea functionarii folosind Process Simulate-Siemens Exemple. – 4 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
6	<b>PROGRAMAREA SI CONTROLUL INSTALATIILOR INDUSTRIALE ROBOTIZATE DE AMBALARE SI SORTARE.</b> Structura instalatiilor robotizate cu deplasari carteziane. Elemente specifice. Metode de programare. Simularea functionarii folosind Process Simulate-Siemens. Exemple. – 4 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
7	<b>PROGRAMAREA SI CONTROLUL INSTALATIILOR INDUSTRIALE ROBOTIZATE CU RECIPELE SUB PRESIUNE.</b> Structura instalatiilor robotizate pentru supravegherea si controlul recipientelor sub presiune. Elemente specifice. Metode de programare. Exemple. – 4 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar
8	<b>PROGRAMAREA SI CONTROLUL INSTALATIILOR INDUSTRIALE ROBOTIZATE DE VOPSIRE.</b> Structura instalatiilor robotizate de vopsire. Elemente specifice. Metode de programare. Simularea functionarii folosind Process Simulate-Siemens. Exemple. – 4 ore	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Videoproiector, Suport documentar

### Bibliografie:

1. **Bostan Ionel** – note de curs, 2021, suport electronic accesibil prin platforma Moodle;
2. **Bostan Ionel** – Teste grilă pentru verificarea părții teoretice, 2021, suport electronic accesibil prin platforma Moodle;
3. Hans Berger - Automating with SIMATIC S7-300 inside TIA Portal Configuring, Programming and Testing with STEP 7 Professional, 2nd edition, 2014, Publisher: Publicis Publishing, Erlangen
4. Hans Berger - Automating with SIMATIC S7-1200 Configuring, Programming and Testing with STEP 7 Basic Visualization with HMI Basic, 2nd enlarged and revised edition, 2013, Publisher: Publicis Publishing, Erlangen
5. Hans Berger - Automating with SIMATIC S7-1500 Configuring, Programming and Testing with STEP 7 Professional, 2014, Publisher: Publicis Publishing, Erlangen
6. <https://www.plm.automation.siemens.com/global/en/our-story/glossary/industry-4-0/29278>
7. [https://docs.plm.automation.siemens.com/tdoc/tecnomatix/14.0.1/PS\\_TC#uid:index\\_xid1015772](https://docs.plm.automation.siemens.com/tdoc/tecnomatix/14.0.1/PS_TC#uid:index_xid1015772)

8.2. Aplicații – Seminar / Laborator		Metode de predare	Observații Resurse folosite
1	Realizarea deplasărilor liniare folosind acționări electropneumatice – 2 ore	Experiment; Simulare; Studiu de caz	Machete de laborator; PC; TIA Portal;
2	Utilizarea automatelor Siemens S7-1200 în realizarea schemelor de acționare electropneumatică – 2 ore	Experiment; Simulare; Studiu de caz	Machete de laborator; PC; TIA Portal;
3	Proiectarea schemei electrice a sistemelor de control cu automate Siemens S7-1200 pentru sisteme complexe de acționare (acționări electrice + acționări) pneumatice, cu respectarea standardelor în vigoare – 2 ore	Experiment; Simulare; Studiu de caz	Machete de laborator; PC; TIA Portal;
4	Sisteme de control ierarhice folosind Profinet – 2 ore	Experiment; Simulare;	Machete de laborator;

