**UNIVERSITATEA DIN CRAIOVA**
**Facultatea deAUTOMATICĂ, CALCULATOARE ŞI ELECTRONICĂ**
**Departamentul: MECATRONICĂ ŞI ROBOTICĂ (D35)**
**Domeniul de ierarhizare: MECATRONICĂ ŞI ROBOTICĂ**
**Programul de studii: Sisteme de conducere în robotică (SCR)**
**Durata studiilor**: 2 ani
**Forma de învăţământ**: IF

**APROBAT începând cu**
**anul universitar 2021-2022**

| Sem. I | | Sem. II |
|---|---|---|
| | Nr. sapt./sem. daca ≠ 14 | |

**PLAN DE ÎNVĂŢĂMÂNT – Anul I (2021-2022)**

| Disciplina | Cod | ASC | OBOPF | Opt. 0/≥1 | C1 | S1 | L1 | P1 | CT1 | FV1 | C2 | S2 | L2 | P2 | CT2 | FV2 | SI |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| **DISCIPLINE OBLIGATORII SI OPTIONALE** | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Arhitecturi şi sisteme în robotică şi mecatronică | D35SCRM101 | C | OB | 1 | 2 | 0 | 1 | 0 | 5 | E | | | | | | | 83 |
| Bionică | D35SCRM102a | S | OP | 1 | 2 | 0 | 2 | 0 | 5 | E | | | | | | | 69 |
| Interfețe om-mașină avansate | D35SCRM102b | S | OP | 0 | 2 | 0 | 2 | 0 | 5 | E | | | | | | | 69 |
| Aplicatii cu comenzi numerice | D35SCRM103 | A | OB | 1 | 2 | 0 | 2 | 0 | 5 | E | | | | | | | 69 |
| Microcontrolere şi sisteme integrate | D35SCRM104a | C | OP | 1 | 2 | 0 | 0 | 2 | 5 | E | | | | | | | 69 |
| Robotică și fabricație virtuale | D35SCRM104b | A | OP | 0 | 2 | 0 | 0 | 2 | 5 | E | | | | | | | 69 |
| Practica de proiectare 1 | D35SCRM105a | S | OP | 2 | 0 | 0 | 0 | 12 | 10 | V | | | | | | | 82 |
| Practica de cercetare 1 | D35SCRM105b | S | OP | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 | 10 | V | | | | | | | 82 |
| Arhitecturi neconvenţionale de roboţi | D35SCRM201 | C | OB | 1 | | | | | | | 2 | 0 | 1 | 0 | 5 | E | 83 |
| Automotive control | D35SCRM202 | S | OB | 1 | | | | | | | 2 | 0 | 1 | 0 | 4 | E | 58 |
| Aplicații de reglare pentru structuri mecatronice | D35SCRM203a | C | OP | 1 | | | | | | | 0 | 0 | 0 | 2 | 3 | V | 47 |
| Integrarea senzorilor inteligenți în structurile de conducere pentru roboți | D35SCRM203b | C | OP | 0 | | | | | | | 0 | 0 | 0 | 2 | 3 | V | 47 |
| Limbaje de programare pentru baze de date | D35SCRM204 | A | OB | 1 | | | | | | | 2 | 0 | 0 | 2 | 4 | E | 44 |
| Productică şi tehnologii moderne | D35SCRM205 | C | OB | 1 | | | | | | | 2 | 0 | 1 | 0 | 4 | E | 58 |
| Practica de proiectare 2 | D35SCRM206a | S | OP | 2 | | | | | | | 0 | 0 | 0 | 12 | 10 | V | 82 |
| Practica de cercetare 2 | D35SCRM206b | S | OP | 0 | | | | | | | 0 | 0 | 0 | 12 | 10 | V | 82 |
| **TOTAL** | | | | | 8 | 0 | 5 | 14 | 30 | | 8 | 0 | 3 | 16 | 30 | | 744 |
| **DISCIPLINE FACULTATIVE** | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| **TOTAL** | | | | | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 0 |

RECTOR,
Prof. univ. dr. Cezar Ionuț SPÎNU

DECAN,
Prof. univ. dr. ing. Dorin ȘENDRESCU

DIRECTOR DEPARTAMENT,
Prof. univ. dr. ing. Dorian COJOCARU

**UNIVERSITATEA DIN CRAIOVA**
**Facultatea deAUTOMATICĂ, CALCULATOARE ŞI ELECTRONICĂ**
**Departamentul: MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ (D35)**
**Domeniul de ierarhizare: MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ**
**Programul de studii: Sisteme de conducere în robotică (SCR)**
**Durata studiilor**: 2 ani
**Forma de învăţământ**: IF

**APROBAT începând cu**
**anul universitar 2021-2022**

| Sem. I | | Sem. II |
|---|---|---|
| | Nr. sapt./sem. daca ≠ 14 | |

**PLAN DE ÎNVĂŢĂMÂNT – Anul II (2022-2023)**

| Disciplina | Cod | ASC | OB OPF | Opt. 0/≥1 | C1 | S1 | L1 | P1 | CT1 | FV1 | C2 | S2 | L2 | P2 | CT2 | FV2 | SI |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| **DISCIPLINE OBLIGATORII SI OPTIONALE** | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Instrumentaţie virtuală | D35SCR M301 | S | OB | 1 | 2 | 0 | 1 | 0 | 4 | E | | | | | | | 58 |
| Structuri robotice medicale | D35SCRM302 | S | OB | 1 | 2 | 0 | 1 | 0 | 4 | E | | | | | | | 58 |
| Ingineria asistată de calculator | D35SCRM303 | A | OP | 1 | 2 | 0 | 0 | 2 | 5 | E | | | | | | | 69 |
| Medii şi tehnologii software avansate | D35SCRM304 | S | OB | 1 | 2 | 0 | 1 | 0 | 4 | E | | | | | | | 58 |
| Aplicații de conducerea robustă a roboţilor | D35SCRM305a | C | OP | 1 | 0 | 0 | 0 | 2 | 3 | E | | | | | | | 47 |
| Aplicaţii SCADA | D35SCRM305b | A | OP | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 3 | E | | | | | | | 47 |
| Practica de proiectare 3 | D35SCR M306a | S | OP | 2 | 0 | 0 | 0 | 12 | 10 | V | | | | | | | 82 |
| Practica de cercetare 3 | D35SCR M306b | S | OP | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 | 10 | V | | | | | | | 82 |
| Practica de cercetare 4 | D35SCRM401 | S | OB | 2 | | | | | | | 0 | 0 | 0 | 12 | 14 | E | 182 |
| Practica elaborare disertaţie | D35SCRM402 | S | OB | 2 | | | | | | | 0 | 0 | 0 | 12 | 14 | V | 182 |
| Etică și integritate academică | D35SCRM403 | S | OB | 1 | | | | | | | 1 | 1 | 0 | 0 | 2 | V | 22 |
| **T O T A L** | | | | | 8 | 0 | 3 | 16 | 30 | | 1 | 1 | 0 | 24 | 30 | | 758 |
| **DISCIPLINE FACULTATIVE** | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| **T O T A L** | | | | | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 0 |

RECTOR,
Prof. univ. dr. Cezar Ionuț SPÎNU

DECAN,
Prof. univ. dr. ing. Dorin ȘENDRESCU

DIRECTOR DEPARTAMENT,
Prof. univ. dr. ing. Dorian COJOCARU