

FIȘA DISCIPLINEI

(licență)

1. Date despre program

Instituția de învățământ superior	Universitatea Stefan cel Mare
Facultatea	Facultatea de Inginerie Mecanică, Autovehicule și Robotică
Departamentul	Mecanica si tehnologii
Domeniul de studii	Mecatronică și Robotică
Ciclul de studii	Licență
Programul de studii	Mecatronică

2. Date despre disciplină

Denumirea disciplinei	SISTEME DE ACHIZIȚIE, INTERFEȚE ȘI INSTRUMENTAȚIE VIRTUALĂ				
Titularul activităților de curs	S.I. dr. ing. Rotaru Gelu-Marius				
Titularul activităților aplicative	S.I. dr. ing. Rotaru Gelu-Marius				
Anul de studiu	3	Semestrul	05	Tipul de evaluare	Examen
Regimul disciplinei	Categorია formativă a disciplinei DF - fundamentală, DD - în domeniu, DS - de specialitate, DC – complementară				DD
	Categorია de opționalitate a disciplinei: DI - impusă, DO - opțională, DF - facultativă				DI

3. Timpul total estimat (ore alocate activităților didactice)

I a) Număr de ore pe săptămână	3	Curs	2	Seminar	-	Laborator	1	Proiect	-
I b) Totalul de ore pe semestru din planul de învățământ	42	Curs	28	Seminar	-	Laborator	14	Proiect	-

II Distribuția fondului de timp pe semestru:	ore
II a) Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe	5
II b) Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren	15
II c) Pregătire seminarii/laboratoare, teme, referate, portofolii și eseuri	10
II d) Tutoriat	-
III Examinări	3
IV Alte activități (precizați):	-

Total ore studiu individual II (a+b+c+d)	25
Total ore pe semestru (Ib+II+III+IV)	75
Numărul de credite	3

4. Precondiții (acolo unde este cazul)

Curriculum	•
Competențe	•

5. Condiții (acolo unde este cazul)

Desfășurare a cursului	• Prelegere in sala de curs. Laptop, videoproiector.	
Desfășurare aplicații	Seminar	•
	Laborator	• Laborator dedicat, echipamente de laborator dedicate, calculatoare, software dedicat (LabVIEW), standuri.
	Proiect	•

6. Competențe specifice acumulate

Competențe profesionale	C2. Elaborarea și utilizarea schemelor, diagramelor structurale și de funcționare, a reprezentărilor grafice și a documentelor tehnice specifice domeniului Mecatronică și Robotică
	C3. Realizarea de aplicații de automatizare locală în mecatronică și robotică utilizând componente și

	ansambluri parțiale tipizate și netipizate precum și resurse CAD
Competențe transversale	•

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

Obiectivul general al disciplinei	<ul style="list-style-type: none"> • Însușirea cunoștințelor de fizica senzorilor • Dezvoltarea abilităților de analiză, sinteză și evaluare a circuitelor cu senzori
	<ul style="list-style-type: none"> • Însușirea de cunoștințe teoretice și practice care să ajute studenții să înțeleagă informațiile prezentate în foaia de catalog a unui senzor • Însușirea de cunoștințe teoretice și practice de interfațare a senzorilor • Dezvoltarea de sisteme senzoriale inteligente

8. Conținuturi

Curs	Nr. ore	Metode de predare	Observații
<ul style="list-style-type: none"> • Curs introductiv. Prezentarea obiectivelor cursului, tematicii disciplinei, bibliografiei, modului de evaluare pe parcurs și a celui de evaluare finală, precum și realizarea altor clarificări necesare 	1	instruire, expunere, conversație	
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori și traductoare - definiții, clasificare, caracteristici. 	1	expunere, prezentare în PowerPoint, discuție, exemple demonstrative, descoperire dirijată, studiu de caz, exemplificare, sinteză a cunoștințelor	
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori termorezistivi. Tipuri de senzori, caracteristici, scheme de măsură 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori piezorezistivi. Tipuri de senzori, caracteristici, condiționare, scheme de măsură 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori capacitivi. Tipuri de senzori, principii și scheme de măsură 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori inductivi. Tipuri de senzori, caracteristici, aplicații practice 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori cu semiconductoare. Principii de măsură, caracteristici, tipuri, aplicații practice 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori acustici. Principiu de măsură, caracteristici, aplicații practice 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori optici. Principii de funcționare, tipuri, aplicații practice 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Termocuplu. Principiu de funcționare, tipuri de termocupluri, caracteristici, scheme de măsură 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Alte tipuri de senzori și traductoare. Principii de funcționare, caracteristici, aplicații 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Sistemul senzorial (roboți, automobile) ; Generalități. Clasificarea senzorilor folosiți în sisteme: -senzori interni -senzori externi 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori interni; Sarcini îndeplinite în sistem (determinarea poziției) Senzorul de deplasare (analogic, numeric), viteză, accelerație 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Senzori externi; Senzori tactili, senzori tactili în rețele matriceale electro-optice, de tip rezistiv, cu fibră cu carbon, magnetorezistive, magnetostriptive, piezoelectrice, cu detecție tridimensională, -Pielea artificială 	2		
<ul style="list-style-type: none"> • Sisteme senzoriale cu microprocesor 	2		
Bibliografie			
<ul style="list-style-type: none"> • Valer Dolga Senzori si traductoare, Editura Eurobit, Timisoara, 1999 • Gacsadi A., Bazele roboticii , Curs Universitatea Oradea , 2008 • Ivănescu, M, Roboți industriali, Editura Universitaria Craiova, 2006 • Popescu, D., Senzori si interacțiunea cu mediu tehnologic, Universitatea Politehnică, Bucuresti, 1998. • Sen Gupta Smart Sensors and Sensing Technology (eBook) Springer, 2008 			

<ul style="list-style-type: none"> Dumitriu A., Bucșan C., Demian T., Sisteme senzoriale pentru roboți Editura MEDRO, Brașov, 1996
Bibliografie minimală
<ul style="list-style-type: none"> Valer Dolga Senzori si traductoare, Editura Eurobit, Timisoara, 1999 Dumitriu A., Bucșan C., Demian T., Sisteme senzoriale pentru roboți Editura MEDRO, Brașov, 1996 Popescu, D., Senzori si interacțiunea cu mediu tehnologic, Universitatea Politehnică, Bucuresti, 1998.

Aplicații (Seminar / laborator / proiect)	Nr. ore	Metode de predare	Observații
<ul style="list-style-type: none"> Laborator introductiv. Familiarizarea studenților cu conținutul laboratorului, prezentarea unor detalii organizatorice, norme de securitate și sănătate în muncă. 	2	Studiu de caz, demonstrație, problematizare, experiment, aplicații practice, conversație	
<ul style="list-style-type: none"> Măsurarea temperaturii utilizând termistori, termocuplu, diode. 	2		
<ul style="list-style-type: none"> Senzori de distanta ultrasonici 	1		
<ul style="list-style-type: none"> Senzori de distanta IR 	1		
<ul style="list-style-type: none"> Măsurarea forțelor și momentelor de încovoiere cu mărci tensometrice 	2		
<ul style="list-style-type: none"> Măsurarea vitezei unui fluid utilizand anemometrul cu fir cald 	2		
<ul style="list-style-type: none"> Detecția obiectelor utilizând microcontrolerul ATMEGA 328 	2		
<ul style="list-style-type: none"> Evaluare. Recuperari 	2		
Bibliografie			
<ul style="list-style-type: none"> Pantelimon, B., Iliescu, C., Măsurarea electrică a mărimilor neelectrice București, Ed. Tritonic 1995 Pantelimon, B., Iliescu, C., Senzori și traductoare , Experimentări București, Ed. Tritonic 1995 Foi de catalog pentru senzori și traductoare 			
Bibliografie minimală			
<ul style="list-style-type: none"> Îndrumar de laborator format electronic Foi de catalog pentru senzori și traductoare 			

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

<ul style="list-style-type: none"> Conținutul disciplinei este în concordanță cu conținutul disciplinelor similare de la programele de studiu de la alte universități din țară și străinătate. În cadrul întâlnirilor cu reprezentanții asociațiilor profesionale și cu angajatorii, aceștia au fost consultați cu privire la conținutul disciplinei, astfel încât competențele dobândite de absolvenții acestei specializări să răspundă cerințelor pieței muncii.
--



10. Evaluare

Tip activitate	Criterii de evaluare	Metode de evaluare	Pondere din nota finală
Curs	Gradul de însușire a tematicii subiectelor aferente biletului de examen	Evaluare/Examen, scris care se finalizează printr-o verificare orală a gradului de îndeplinire a cerințelor și de înțelegere din lucrarea scrisă.	60%
Seminar			
Laborator	Elaborare portofoliu	Urmărirea sistematică a realizării etapei prezentate de cadru did. la începutul orelor, desfasurare de ore interactive, evaluare periodica. Prezentare minireferate.	40%
Proiect			
Standard minim de performanță			
Standarde minime pentru: Nota 5:			
<ul style="list-style-type: none"> Demonstrarea cunoașterii principalelor noțiuni, idei, problematice din tematica disciplinei; 			

- Tratarea în mod corect a cel puțin 50% din subiectele de la examen

Nota 10:

- Demonstrarea cunoașterii și înțelegerii aprofundate a conținutului tematicii disciplinei în vederea utilizării în domeniul mecatronic;
- Tratarea în mod corect a tuturor subiectelor de la examen și demonstrarea înțelegerii acestora în urma verificării orale.

Data completării	Semnătura titularului de curs	Semnătura titularului de aplicație
14.09.2023	S.I. dr. ing. Rotaru Gelu-Marius 	S.I. dr. ing. Rotaru Gelu-Marius 

Data avizării în departament	Semnătura directorului de departament
14.09.2023	Conf. dr. ing. Delia Cerlinca

Data aprobării în consiliul facultății	Semnătura decanului
18.09.2023	Prof.dr.ing. Ilie Muscă