

PROPUNERI TEME DIPLOMĂ EM-ZI 2014-2015

	Conducator	Titlul temei
1.	Prof. FALOTA H.	1. Testarea experimentală a modulelor termoelectrice pentru detectarea fluxului termic prin pereți 2. Testarea experimentală a capacității de răcire a racitorului termoelectric cu tub termic
2.	Prof. MODRAN L.	1. Excitația cu magneți permanenți a mașinilor electrice 2. Aplicații ale levitației magnetice
3.	Prof. VINTAN M.	1. Stand pentru studiul circuitelor electrice în regim permanent sinusoidal 2. Stand pentru studiul metodelor de analiză ale circuitelor electrice liniare
4.	Conf. PANU M.	1. Frânarea dinamică a motoarelor asincrone 2. Sistem de reglaj, în buclă închisă, a turației unui motor asincron 3. Pornirea în cascadă, prin soft-starter, a motoarelor asincrone
5.	Conf. POPESCU L.	1. Întrerupător cu hexafluorură de sulf (SF ₆) 2. Încălzirea cu radiații infraroșii 3. Sudarea prin conductivitate și presiune 4. Sudarea cu ultrasunete 5. Electrofiltru 6. Prelucrarea prin electroeroziune
6.	Conf. BOGDAN M.	1. Studiul și măsurarea intensității luminoase 2. Realizarea unui termometru utilizând senzorul LM 335
7.	SI. TOROK F.	1. Studiul filtrelor active și pasive de putere și realizarea unui stand de laborator. 2. Studiul conversiilor parametrice ale energiei electromagnetice și a influenței lor asupra rețelelor de alimentare.
8.	SI. CRĂCIUNAȘ G.	1. Studiul reglării vitezei unui motor sincron cu magneți permanenți 2. Studiul reglării vitezei unui motor asincron trifazat 3. Modele Simulink pentru surse utilizate în sisteme de acționare cu motor asincron
9.	SI. SPĂTARI O.	1.
10.	SI. VIOREL A.	1. Studiul generatorului sincron, cu magneți permanenți, funcționând în sarcină 2. Comanda convertoarelor monofazate prin PC 3. Metode de reglare a turației unui motor monofazat 4. Metode de reglare a turației unui motor universal cu colector 5. Studiul motorului monofazat alimentat prin convertor
11.	As. CISMASIU D.	5. Comanda cu PLC a unei mașini de ancoșat în paș 6. Referință de tensiune de tip Band gape
12.	Conf. RENTEA C.	1. Studiul pendulului fizic. 2. Studiul experimental al pendulului gravitațional. 3. Comanda unei acționări cu motor de c.c. (modelare și simulare Matlab)-realizare practică comanda PLC.
13.	Prof. BOGDAN L.	1. Robot în coordonate cilindrice condus cu PLC Ventura 2. Sistem de prehensiune cu forța reglabilă acționat cu servomotoare de c.c. 3. Robot autonom cu autoadaptabil 4. Sistem de acționare electropneumatic condus cu PLC