

Universitatea din Oradea

Facultatea de Inginerie Electrică și Tehnologia Informației

Departamentul de Ingineria Sistemelor Automate și Management

FIȘA LABORATORULUI
CIM (Fabricație Integrată prin Calculator) (T012)



Disciplinele:

1. Robotică
2. Echipamente electro-hidro-pneumatice de automatizare
3. Conducerea roboților industriali
4. Sisteme informatice industriale
5. Sisteme automate de fabricație
6. Roboți mobili. Arhitectură și aplicații software

Locație: Clădirea T (Hala Nouă), sala T012

Suprafața: 64 m²

Număr de locuri: 16

Aparatură, echipamente, utilaje, standuri, sisteme informatice existente:

Nr. crt.	Denumirea	Buc.	Observații
1.	Sistem flexibil de fabricație CIM - 2000 - DEGEM SYSTEM, ISRAEL, compus din: stație pneumatică PN 2800, magazie automată ST 2000, stație de prelucrare - FMS, stație de control de calitate VI 2000 deservite de robotul RV - M1, compresor. Dimensiune 7mx5mx2m.	1.	
2.	PC compatibil IBM 386 SX 25 MHz. 4MRAM	1.	
3.	PC compatibil IBM 386 DX 33 MHz. 2MRAM	1.	
4.	PC compatibil IBM 386 DX 33 MHz. 4MRAM	1.	
5.	PC compatibil IBM 386 DX 40 MHz. 4MRAM	1.	
6.	PC compatibil IBM 486 DX 33 MHz. 4MRAM	1.	
7.	DELCAM	2	
8	Pneumatic Control Board , Sh. Motion System	2	
9.	Sistem desktop tip III Descriere: Placa de baza ASUS M2N-MX, Procesor AMD Athlon 64 X2 BE-2350+Brisbane revision BOX, Memorie Kingston 1GB (2x512MB) DDR2 800MHz, Hard disk 80 GB Seagate Barracuda 7200.10 ST380815AS, Carcasa si sursa Antec Minuet 350-EC, DVD ROM Asus E616A, Floppy disk Alps, Tastatura A4tech LCDS-720, Mouse A4tech SWOP-53, Monitor LCD 17 inch Asus VB171D, Microsoft XP Profesional (OEM)	4	
10.	Compresor aer comprimat, presiune 10 bari, capacitate rezervor 100 litri.	1	
11.	Lynx 6 Robotic Arm Combo Kit for PC (serial), L6 AC-KT	1	
12.	Robot Dinawert-Hartenberg	1	
13.	Robot mobil Maze	1	
14.	Robot Line-Follower	2	
15.	Robot Sumo	2	
16.	Sistem all in one	4	
17.	Tablă inteligentă	1	

Titulari disciplină:

conf.dr.ing. Barabas Tiberiu

șef l.dr.ing. Kovendi Zoltan