Universitatea Politehnica Timişoara
Facultatea de Mecanică

PLAN DE ÎNVĂȚĂMÂNT

Pentru seria de studenti 2026-2028

Programul de studii univ. de masterat:	**SISTEME ROBOTICE CU INTELIGENTA ARTIFICIALA**
Tipul de masterat:	**profesional**
Domeniul fundamental (DFI):	**ŞTIINŢE INGINEREŞTI**
Ramura de stiinta (RSI):	**Inginerie mecanică, mecatronică, inginerie industrială și management**
Domeniul de licenta (DL):	**Mecatronica si robotica**
Durata studiilor / Numărul de credite:	**2 ani / 120 credite**
Forma de învățământ:	**IF - Invatamant cu frecventa**
Domeniul de studii universitare de masterat (DSU_M):	**Mecatronica si robotica**

RECTOR,
Conf.univ.dr.ing. Florin DRĂGAN

DECAN,
Prof.univ.dr.ing. Ion-Dragoş UŢU

For Internal Use - Internal

Misiunea programului de studii:

Absolvenţii programului dobândesc competenţe şi abilităţi în analiza, proiectarea, dezvoltarea, implementarea şi întreţinerea sistemelor robotice pentru cele mai diverse domenii.
Aria de cunoştinţe actualizată, specifică programului de ingineri ciclul master, domeniul Mecatronică & Robotică, specializarea Sisteme robotice cu inteligenţă artificială cuprinde următoarele componente:

Obiectivele programului de studii:

Obiectivele programului vizează dobândirea competenţe şi abilităţi în analiza, proiectarea, dezvoltarea, implementarea şi întreţinerea sistemelor robotice pentru cele mai diverse domenii.
Rezultatele programului se concretizează în:

Compentențele programului de studii:

Competenţe profesionale:

CP1 - adună informații tehnice
CP2 - definește cerințe tehnice
CP3 - setează roboți industriali pentru industria automobilelor
CP4 - proiectează componente de automatizare
CP5 - dezvoltă software cu sursă deschisă
CP6 - interpretează desene tehnice
CP7 - utilizează software de desen tehnic
CP8 - utilizează software CAD
CP9 - proiectează prototipuri
CP10 - pregătește prototipuri pentru producție
CP11 - simulează modele mecatronice
CP12 - testează unități mecatronice
CP13 - analizează datele testelor
CP14 - elaborează proceduri de încercare a produselor, sistemelor și componentelor mecatronice
CP15 - executa calcule matematice analitice
CP16 - gestionează proiecte de inginerie
CP17 - interpretează cerințe tehnice
CP18 - dezvoltă un sistem de vizualizare computerizată
CP19 - asamblează roboți
CP20 - asigură întreținerea echipamentelor robotice

Competenţe transversale:

CT1 - gândește analitic
CT2 - aplică cunoștințe științifice, tehnologice și inginerești
CT3 - utilizează cu precizie echipamente, instrumente sau echipamente tehnologice
CT4 - soluționează probleme
CT5 - lucrează în echipe
CT6 - își asuma responsabilitatea

Rezultatele învățării specifice programului de studii:

Cunoștințe	Aptitudini	Responsabilitate și autonomie
C1. Definește, identifică și relatează particularitățile roboților paraleli, pe baza analizei și sintezei conceptelor specifice. C2. Definește și indică funcțiile complexe utilizate pentru construirea pieselor și a sistemelor mecanice, precum și pentru simularea funcționării acestora în programul ProEngineer – Creo, și poate relata particularitățile aplicării lor în proiectarea asistată de calculator. C3. Definește principiile avansate ale inteligenței artificiale și ale rețelelor neuronale și indică impactul acestora asupra fabricației robotizate. C4. Descrie și relatează arhitectura și funcționarea algoritmilor de învățare automată, precum și a modelelor de rețele neuronale utilizate în mecatronică și robotică. C5. Identifică și recunoaște legăturile dintre tehnologiile de inteligență artificială și rețele neuronale și procesele de fabricație digitalizată și automatizare industrială. C6. Definește principiile avansate ale informaticii industriale și indică rolul acesteia în automatizarea proceselor de fabricație. C7. Descrie arhitectura și funcționalitatea sistemelor robotizate inteligente, menționând componentele hardware și software. C8. Definește și relatează modalitățile prin care viitorii specialiști în mecatronică și robotică se pot integra rapid în mediul economic competitiv, indicând îmbinarea cunoștințelor teoretice cu cele practice și aplicarea acestora în proiectare constructivă, fabricație, testare și certificare de produs. C9. Recunoaște și descrie principiile de organizare a unei activități inginerești și interpretează complexitatea fenomenologică a proceselor tehnologice. C10. Definește și relatează conceptele fundamentale privind analiza și simularea unor modele de element finit. C11. Identifică și descrie etapele de construire a modelelor de element finit în Ansys indicând modul de C12. Definește principiile și tehnologiile de prototipare rapidă utilizate în industria și în fabricația robotizată, menționând procesele de fabricație aditivă (imprimare 3D) și tehnologiile complementare de prototipare. C13. Descrie și relatează caracteristicile materialelor utilizate în prototiparea rapidă și indică impactul acestora asupra performanței produsului final. C14. Identifică și descrie funcționarea diferitelor circuite de comandă utilizate în sistemele mecatronice și robotice, definește principiile de funcționare, indică domeniile de utilizare și relatează circuitele de interfațare, precum și tehnicile fundamentale de procesare numerică a semnalelor aferente senzorilor și sistemelor senzoriale din cadrul sistemelor robotizate. C15. Definește concepte avansate privind experimentarea și testarea roboților, indicând etapele de proiectare și realizare a experimentelor, precum și metodele de prelucrare și interpretare a datelor obținute. C16.Definește principiile fundamentale ale eticii academice și profesionale. C17. Identifică și recunoaște formele de încălcare a integrității academice, inclusiv plagiatul, falsificarea și frauda. C18. Definește și relatează posibilitățile de utilizare a roboților în aplicații industriale și în domeniul serviciilor. C19. Identifică și descrie competențele de programare a roboților pentru operații de manipulare, sudare și tăiere cu plasmă, menționând domeniile de aplicare și specificul acestora.	A1. Capacitatea de a aplica , interpreta și rezolva sarcini complexe de analiză și sinteză a roboților de construcție specială . A2. Aplică și dezvoltă metode avansate pentru a construi și produce piese în programe specializate . A3. Folosește și interpretează instrumente software pentru a simula funcționarea sistemelor mecanice avansate și pentru a rezolva probleme de proiectare și optimizare . A4. Aplică metode de antrenare și optimizare a rețelelor neuronale pentru a rezolva sarcini complexe de recunoaștere a tiparelor și luare a deciziilor în sisteme robotizate . A5. Dezvoltă și construiește modele de inteligență artificială pentru a conduce procese de automatizare și control în fabricația asistată de calculator. A6. Aplică și dezvoltă soluții de automatizare bazate pe informatică industrială pentru a rezolva probleme de optimizare a proceselor de fabricație. A7. Programează și modifică funcționalitățile roboților industriali pentru execuția de sarcini specifice , demonstrând optimizarea performanțelor acestora. A8. Aplică competențe de bază în domeniul mecatronicii și al disciplinelor conexe. A9. Interpretează, analizează și rezolvă creativ probleme pe baza informațiilor disponibile . A10. Determină și ilustrează punctele critice ale unui proces de producție , construind soluții corespunzătoare . A11. Dezvoltă și argumentează opinii prin analiză comparativă , critică și sinteză, restructurând mesajul în mod logic . A12. Aplică și interpretează metoda elementului finit pentru a determina și rezolva analize ale unor modele liniare și neliniare , demonstrând capacitatea de a construi și modifica soluții complexe A13. Aplică metode de proiectare asistată de calculator (CAD) pentru a construi și produce modele 3D destinate prototipării rapide . A14. Folosește și operează echipamente și tehnologii specifice , precum imprimante 3D. A15. Aplică și folosește tehnici de măsurare , achiziție și prelucrare numerică a semnalelor provenite de la senzorii și sistemele senzoriale specifice sistemelor robotizate . A16. Analizează și interpretează datele generate de senzori și sisteme pentru a dezvolta soluții de monitorizare și optimizare a proceselor industriale. A17. Aplică noțiuni teoretice privind experimentarea roboților și folosește concepte de bază pentru realizarea experimentelor și interpretarea rezultatelor. A18. Proiectează, construiește și dezvoltă teste și experimente specifice cu roboți , demonstrând capacitatea de implementare practică . A19. Aplică standardele de citare corectă a surselor în redactarea lucrărilor academice . A20. Dezvoltă și produce documente academice și tehnice respectând normele de integritate și etică .	RA1. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate în cadrul activităților științifice. RA2. Decide și selectează modalități eficiente de îndeplinire a sarcinilor profesionale, prin identificarea obiectivelor, resurselor disponibile, condițiilor de finalizare, etapelor de lucru, timpului necesar și termenelor de realizare. RA3. Demonstrează respect față de principiile etice și reglementările privind utilizarea inteligenței artificiale în industria robotică. RA4. Selectează și demonstrează modalități de adaptare la noile tendințe în inteligența artificială, menținând un proces continuu de învățare și inovare. RA5. Demonstrează responsabilitate în utilizarea și elaborarea strategiilor de optimizare și mentenanță a sistemelor robotizate implementate în medii industriale. RA6. Decide și selectează modalități eficiente de colaborare în echipe multidisciplinare pentru proiectarea și integrarea soluțiilor de robotică inteligentă. RA7. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate în cadrul activităților științifice. RA8. Decide, selectează și interpretează modalități eficiente de îndeplinire a sarcinilor profesionale, prin identificarea obiectivelor, a resurselor disponibile, a condițiilor de finalizare, a etapelor de lucru, a timpului necesar și a termenelor de realizare. RA9. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate care reflectă implicarea în activități științifice. RA10. Demonstrează responsabilitate în realizarea eficientă și sustenabilă a prototipurilor, prin utilizarea adecvată a resurselor disponibile. RA11. Elaborează și demonstrează o abordare inovativă în utilizarea tehnologiilor de prototipare pentru optimizarea proceselor de fabricație. RA12. Utilizează și aplică tehnici de măsurare, achiziție și prelucrare numerică a semnalelor provenite de la senzorii și sistemele senzoriale din cadrul sistemelor robotizate, demonstrând responsabilitate în implementarea acestora. RA13. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate care reflectă implicarea în activități științifice. RA14. Utilizează în mod responsabil normele de etică academică în toate activitățile educaționale și profesionale. RA15. Demonstrează onestitate și responsabilitate în elaborarea lucrărilor academice și a proiectelor tehnice. RA16. Demonstrează capacitatea de a îndeplini sarcini profesionale prin identificarea și interpretarea obiectivelor de realizat, prin utilizarea eficientă a resurselor disponibile, prin elaborarea etapelor și condițiilor de finalizare, precum și prin decizia și selectarea timpului și termenelor corespunzătoare de realizare. RA17. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate ca expresie a implicării

For Internal Use - Internal

C20. Definește și relatează posibilitățile oferite de utilizarea roboților mobili ghidați automat și menționează metodele algoritmice de construire a unui vehicul ghidat automat. C21. Definește și relatează concepte fundamentale privind roboții de prestări servicii, menționând domeniile lor de aplicare. C22. Definește modalitățile de integrare rapidă a specialiștilor în robotică în mediul economic concurențial, indicând îmbinarea cunoștințelor teoretice cu cele practice și menționând aplicarea acestora în procesele de proiectare constructivă și tehnologică, fabricație, testare și certificare de produs.	A21. Determină și să selectează tipul de robot potrivit în funcție de aplicație, ilustrând criteriile tehnice și funcționale relevante . A22. Programează și să operează un robot industrial pentru realizarea de operații de manipulare, sudare și tăiere cu plasmă pe o traiectorie impusă , demonstrând capacitatea de a aplica și rezolva sarcini complexe de control. A23. Determină și clasifică cerințele și limitările hardware ale unui robot mobil destinat navigării automate într -un spațiu nestructurat . A24. Selectează, aplică și demonstrează algoritmi adecvați pentru găsirea unei traiectorii între poziția curentă și poziția țintă , precum și metode de identificare și rezolvare a obstacolelor din spațiul de lucru . A25. Aplică și interpretează metode de analiză a construcției și funcționării roboților de prestări servicii , demonstrând capacitatea de a rezolva situații complexe. A26. Cercetează, interpretează și aplică metode de bază din domeniul cercetării științifice . A27. Analizează și rezolvă o temă dată prin formularea de soluții adecvate și prin ilustrarea aplicabilității acestora . A28. Elaborează, organizează și construiește un proiect complet , cu parte teoretică și experimentală , înscris în aria domeniului de master Mecatronică și Robotică.	RA18. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate care atestă implicarea în activități științifice. RA19. Demonstrează preocupare pentru perfecționarea profesională prin utilizarea gândirii critice și prin elaborarea de articole de specialitate care reflectă implicarea în activități științifice. RA20. Decide și selectează modalități eficiente de îndeplinire a sarcinilor profesionale, prin interpretarea obiectivelor de realizat, a resurselor disponibile, a condițiilor de finalizare, a etapelor de lucru, a timpului și termenelor aferente.

Rezultatele complementare ale învățării:

Cunoștințe	Aptitudini	Responsabilitate și autonomie
CC1. Are cunoștințele și înțelegerea critică necesare privind formarea și dezvoltarea echipelor de proiect, precum și cele privind specificul proceselor de comunicare în cadrul proiectelor. CC1. Recunoaște principalele componente hardware ale unui sistem digital CC2. Cunoaște aplicații de editare text, imagine, video etc. CC4. Distinge în limba engleza standardele și normele lingvistice și terminologia specifică diferitelor contexte profesionale.	AC1. Dezvoltă abilități avansate de comunicare și raportare în cadrul proiectelor și de formare a echipelor de proiect. AC2. Utilizează corect echipamentele digitale (PC, tabletă, imprimantă etc.) AC3. Redactează, editează și salvează conținut digital adaptat scopului. AC4. Aplică standardele și normele din limba respective.	RAC1. Respectă normele de utilizare și întreținere a echipamentelor digitale. RAC2. Lucrează autonom în realizarea de materiale digitale cu respectarea eticii RAC3. Demonstrează capacitatea de a realiza lucrări de analiză și diagnoză referitoare la funcționarea organizației în ansamblu sau pe subdiviziuni. RAC4. Folosește autonom terminologia specifică din diferitele contexte profesionale în limba engleza și identifică terminologia adecvată care trebuie utilizată.

Finalități:

Absolvenții programului de studii universitare de masterat vor accesa următoarele ocupații posibile conform Clasificării Ocupațiilor din România ISCO-08:

2144.1.11 - inginer mecatronică/ingineră mecatronică
2144.1.6 - inginer echipamente/ingineră echipamente

Universitatea Politehnica Timişoara
Facultatea de Mecanică

Domeniul de licenta: **Mecatronica si robotica**
Programul de studii univ. de masterat profesional: **SISTEME ROBOTICE CU INTELIGENTA ARTIFICIALA**

Forma de invatamant: **IF - Invatamant cu frecventa**
Durata studiilor: **2 ani**

Domeniul fundamental **(DFI):** **ŞTIINŢE INGINEREŞTI**
Ramura de stiinta **(RSI):** **Inginerie mecanică, mecatronică, inginerie industrială şi management**
Domeniul de studii universitare de masterat **(DSU_M):** **Mecatronica si robotica**

Cod DFI	Cod RSI	Cod DSU_M
20	70	10

ciclul	c1c2c3	a1a2
M	443	26

PLAN DE ÎNVĂŢĂMÂNT
Pentru seria de studenti 2026-2028
ANUL I (2026-2027)

	SEMESTRUL 1										SEMESTRUL 2									
1	Roboţi de construcţie avansată										Analiza structurală FEM în robotică									
	M443.26.01.S1	5	E	28	0	0	28		DS	69	M443.26.02.S1	5	E	28	0	14	14	0	DS	69
2	Modelare Simulare 3D										Principii robotizate de printare 3D									
	M443.26.01.S2	5	E	28	0	0	28		DS	69	M443.26.02.S2	5	E	14	0	14	28	0	DS	69
3	Programare pentru inteligență artificială în robotică										Senzori pentru aplicații robotice									
	M443.26.01.S3	5	E	28	0	28	0		DS	69	M443.26.02.S3	4	E	28	0	28	0	0	DS	44
4	Opţional 1. Programarea roboților industriali/ Programare IIOT în robotică										Opţional 2. Experimentarea roboţilor industriali/Simularea sistemelor robotice									
	M443.26.01.S4-ij	5	E	28	0	0	28		DS	69	M443.26.02.S4-ij	4	E	28	0	14	0	0	DS	58
5	Practică profesională 1										Etică și integritate academică									
	M443.26.01.S5	10	C	0	0	0	0	140	DS	110	M443.26.02.C5	2	D	14	7	0	0	0	DC	29
6											Practică profesională 2									
											M443.26.02.S6	10	C	0	0	0	0	140	DS	110
7																				
8																				
9																				
10	disciplina facultativa										disciplina facultativa									
	M443.26.01.10-ij	2	E								M443.26.02.10-ij									
total / sem.	**VAi:**	**224**		**VPI:**						**386**	**VAi:**	**231**		**VPI:**						**379**
	VA (VAi+VAp):	**364**		**VCA (VA+VPI):**						**750**	**VA (VAi+VAp):**	**371**		**VCA (VA+VPI):**						**750**
	credite:	**30**		evaluări:						4E,0V,1C	credite:	**30**		evaluări:						4E,0V,1C
total / săpt.	**VAi:**	**16,0**		**VPI:**						**27,6**	**VAi:**	**16,5**		**VPI:**						**27,1**
	VA (VAi+VAp):	**26,0**		**VCA (VA+VPI):**						**53,6**	**VA (VAi+VAp):**	**26,5**		**VCA (VA+VPI):**						**53,6**
	din care:			8,0	0,0	2,0	6,0	10,0	(c, s, l, p, VAp)		din care:			8,0	0,5	5,0	3,0	10,0	(c, s, l, p, VAp)	

Observatii:

Internal Use - Internal

Pentru seria de studenti 2026-2028

ANUL II (2027-2028)

	SEMESTRUL 3										SEMESTRUL 4									
1	Planificarea mişcării roboţilor mobili										Practica de specialitate									
	M443.26.03.S1	5	E	28	0	28	0	0	DS	69	M443.26.04.S1	15	C	0	0	0	0	196	DS	179
2	Aplicații ale sistemelor robotizate										Elaborarea lucrării de disertaţie									
	M443.26.03.S2	5	E	28	0	28	0	0	DS	69	M443.26.04.S2	15	C	0	0	0	196	0	DS	179
3	Opţional 3. Aplicații ale inteligenței artificiale în robotică / Programare avansată în robotică										Examen de disertaţie									
	M443.26.03.S3-ij	5	E	14	0	28	14	0	DS	69	M443.26.04.S3	10	E	0	0	0	0	0	DS	
4	Opţional 4. Roboţi de prestări de servicii/Roboţi casnici																			
	M443.26.03.S4-ij	5	E	28	0	28	0	0	DS	69										
5	Practică profesională 3																			
	M443.26.03.S5	10	C	0	0	0	0	140	DS	110										
6																				
7																				
8																				
9																				
10	disciplina facultativa										disciplina facultativa									
	M443.26.03.10-ij										M443.26.04.10-ij									
total / sem.	**VAi:**	**224**		**VPI:**						**386**	**VAi:**	**196**		**VPI:**						**358**
	VA (VAi+VAp):	**364**		**VCA (VA+VPI):**						**750**	**VA (VAi+VAp):**	**392**		**VCA (VA+VPI):**						**750**
	credite:	**30**		evaluări:						4E,0V,1C	credite:	**30+10***		evaluări:						1E,0V,2C
total / săpt.	**VAi:**	**16,0**		**VPI:**						**27,6**	**VAi:**	**14,0**		**VPI:**						**25,6**
	VA (VAi+VAp):	**26,0**		**VCA (VA+VPI):**						**53,6**	**VA (VAi+VAp):**	**28,0**		**VCA (VA+VPI):**						**53,6**
	din care:			7,0	0,0	8,0	1,0	10,0	(c, s, l, p, VAp)		din care:			0,0	0,0	0,0	14,0	14,0	(c, s, l, p, VAp)	

* Credite suplimentare alocate Examenului de diserație

Observatii:

RECTOR,

Conf.univ.dr.ing. Florin DRĂGAN

DECAN,

Prof.univ.dr.ing. Ion-Dragoş UŢU

Internal Use - Internal

DISCIPLINE OPTIONALE

Pentru seria de studenti 2026-2028

ANUL I (2026-2027)

	SEMESTRUL 1										SEMESTRUL 2									
01	Opţional 1. Programarea roboților industriali										Opţional 2. Experimentarea roboţilor industriali									
	M443.26.01.S4-01	5	E	28	0	0	28	0	DS	69	M443.26.02.S4-01	4	E	28	0	14	0		DS	58
02	Opţional 1. Interfața om - mașină										Opţional 2. Simularea sistemelor robotice									
	M443.26.01.S4-02	5	E	28	0	0	28	0	DS	69	M443.26.02.S4-02	4	E	28	0	14	0		DS	58
03																				
04																				
05																				
06																				
07																				
08																				
09																				
10																				

Observatii: (*) - *discipline opționale activate în anul univ. 2025-2026*

Internal Use - Internal

DISCIPLINE OPTIONALE

Pentru seria de studenti 2026-2028

ANUL II (2027-2028)

	SEMESTRUL 3										SEMESTRUL 4										
01	Opţional 3. Aplicații ale inteligenței artificiale A în robotică																				
	M443.26.03.S3-01	5	E	14	0	28	14	0	DS	69											
02	Opţional 3. Interfata om - masina																				
	M443.26.03.S3-02	5	E	14	0	28	14		DS	69											
03	Opţional 4. Roboţi de prestări de servicii																				
	M443.26.03.S4-03	5	E	28	0	28	0		DS	69											
04	Opţional 4. Roboţi casnici																				
	M443.26.03.S4-04	5	E	28	0	28	0		DS	69											
05																					
06																					
07																					
08																					
09																					
10																					

Observatii: (*) - *discipline opționale activate în anul univ. 2026-2027*

Legenda

Nume disciplina									
Cod	nc	FE	c	s	l	p	VAp	CF	VPI

Exemplu									
Tehnologii avansate de măsurare									
M170.17.01.V1	8	E	28	0	28	0	49	DC	50

Cod = cod disciplina

nc = nr.credite transferabile

FE = forma de evaluare

FE ∈ {E, V, C}

E=examen

V=verificare

C=colocviu

c=nr.ore curs/semestru

s=nr.ore seminar

l=nr.ore laborator

p=nr.ore proiect

VAp- volum de ore necesar activitatilor partial asistate

CF=categorie formativa careia ii apartine disciplina

CF={DF, DS, DC}

DF - disciplina fundamentala

DS - disciplina de specializare

DC - disciplina complementara

VPI = volum de ore necesar pregatirii individuale pentru un semestru de 14 sapt. plus 4 sapt. de sesiune

VAi- volum de ore necesar activitatilor integral asistate=c+s+l+p

VA - volum de ore necesar activitatilor integral asistate si al celor asistate partial =VAi+Vap

VCA - volum de ore cumulat al tuturor activitatilor = VA+VPI

RECTOR,

Conf.univ.dr.ing. Florin DRĂGAN

DECAN,

Prof.univ.dr.ing. Ion-Dragoş UŢU

Internal Use - Internal

DISCIPLINE FACULTATIVE
Pentru seria de studenti 2026-2028
ANUL I (2026-2027)

	SEMESTRUL 1										SEMESTRUL 2									
01											Voluntariat I									
											M443.26.02.f10-01	2	C	0	0	0	28	0	f	22
02											Curs transversal									
											M443.26.02.f10-02	4	V	28	28	0	0	0	f	44
03																				
04																				

Observatii:

DISCIPLINE FACULTATIVE
Pentru seria de studenti 2026-2028
ANUL II (2027-2028)

	SEMESTRUL 3										SEMESTRUL 4									
01	Curs transversal										Voluntariat II									
	M443.26.03.f10-01	4	V	28	28	0	0	0	f	44	M443.26.04.f10-01	2	C	0	0	0	28	0	f	22
02																				
03																				
04																				

Observatii:

RECTOR,
Conf.univ.dr.ing. Florin DRĂGAN

DECAN,
Prof.univ.dr.ing. Ion-Dragoş UŢU

Internal Use - Internal