



## INTERFEȚE ȘI REȚELE INDUSTRIALE

## 1. Date despre unitatea de curs/modul

<b>Facultatea</b>	Calculatoare, Informatică și Microelectronică				
<b>Catedra/departamentul</b>	Informatică și Ingineria Sistemelor				
<b>Ciclul de studii</b>	Studii superioare de licență, ciclul I				
<b>Programul de studiu</b>	0714.7 Robotica și mecatronică				
<b>Anul de studiu</b>	<b>Semestrul</b>	<b>Tip de evaluare</b>	<b>Categoria formativă</b>	<b>Categoria de optionalitate</b>	<b>Credite ECTS</b>
II (învățământ cu frecvență);	5	E	S – unitate de curs de specializare	O - unitate de curs obligatorie	8

## 2. Timpul total estimat

Total ore în planul de învățământ	Din care				
	Ore auditoriale		Lucrul individual		
	Curs	Laborator/seminar	Proiect de an	Studiul materialului teoretic	Pregătire aplicații
240	60	30/30	1	60	60

## 3. Precondiții de acces la unitatea de curs/modul

Conform planului de învățământ	Matematica superioară, Fizica, Programarea calculatoarelor, Matematiči speciale și Metode și modele de calcul, ASDN, Circuite si Didpozitive Electronice, Arhitectura Calculatoarelor, Circuite Integrate Digitale, Tehnici Avansate de Programare.
Conform competențelor	Utilizarea de teorii și instrumente specifice domeniului (algoritmi, metode, tehnici, scheme, diagrame etc.) pentru analiza și proiectarea interfetelor și a rețelelor industriale.

## 4. Condiții de desfășurare a procesului educațional pentru

Curs	Pentru prezentarea materialului teoretic în sala de curs este nevoie de tablă, proiectoare și calculator. Nu vor fi tolerate întârzierile studenților, precum și convorbirile telefonice în timpul cursului.
Laborator/seminar	PC performante; Limbi de programare: C/C++, Assembler; Medii de proiectare și dezvoltare: Arduino IDE, Proteus; NI MultiSim; Compilatoare C/C++, Assembler. Dispozitive și module: Arduino, Intel Galileo, ESP8266, xBee, PLC. Studenții vor perfecta rapoarte conform condițiilor impuse de indicațiile metodice. Termenul de predare a lucrării de laborator – 2 săptămâni după finalizarea acesteia. Pentru predarea cu întârziere a lucrării aceasta se depunțează cu 1pct./săptămână de întârziere.

## 5. Competențe specifice acumulate

Competențe profesionale	CP1. Aplicarea cunoștințelor fundamentale de cultură tehnică generală și de specialitate pentru rezolvarea problemelor tehnice specifice domeniului Robotica și Mecatronica:
-------------------------	--



	<p>CP1.1 Definirea noțiunilor fundamentale de matematică, fizică, mecanica fină, rezistența materialelor, mecanisme și de programarea sistemelor de calcul.</p> <p>CP1.2 Utilizarea de teorii și instrumente specifice domeniului (algoritmi, metode, tehnici, protocole, modele, scheme, diagrame etc.) pentru explicarea structurii și funcționării sistemelor robotice și mecatronice.</p> <p>CP1.3 Utilizarea schemelor și organigramelor în elaborarea aplicațiilor informaticе dedicate, a metodelor de calcul numeric și matriceal în rezolvarea ecuațiilor și a sistemelor de ecuații și în analiza comparativă a soluțiilor posibile.</p> <p>CP1.4 Aprecierea calității sistemelor robotice și mecatronice în funcție de caracteristicile materialelor și componentelor utilizate.</p> <p>CP1.5 Proiectarea algoritmilor de calcul asistat și a proceselor tehnologice specifice execuției produselor robotice și mecatronice.</p> <p><b>CP5. Proiectarea, implementarea și exploatarea roboților industriali, a sistemelor robotice complexe, sistemelor de transport și transfer, și sistemelor conexe utilizate în aplicații robotizate:</b></p> <p>CP5.1 Descrierea metodelor proiectare în medii de lucru dedicate și a principiilor de funcționare și de exploatare a echipamentelor tehnologice individuale specifice diferitelor procese tehnologice în selectarea corectă a acestora.</p> <p>CP5.2 Explicarea și interpretarea, modului de integrare a categoriilor de efectori specifici realizării diferitelor procese tehnologice robotizate și a efectelor produse de acțiunea RI în cadrul diferitelor procese tehnologice.</p> <p>CP5.3 Selectarea efectořilor specifici realizării diferitelor sarcini de lucru și a variantelor constructive de RI, corespunzătoare realizării unor diferite procese tehnologice precum și modelarea 3D parametrizată a ansamblurilor specifice pentru aplicații robotizate.</p> <p>CP5.4 Utilizarea metodelor de proiectare asistată 2D / 3D, modelare 3D parametrizată și simulare asistată a funcționării RI pentru evaluarea performanțelor acestor subsisteme, în scopul implementării optimale a acestora în aplicații robotizate pentru diferite procese tehnologice.</p> <p>CP5.5 Proiectarea interfețelor mecatronice de adaptare a efectořilor la roboții industriali și realizarea prototipului virtual 3D al ansamblului general al acestora.</p> <p><b>CP6. Aplicarea metodelor și tehniciilor de modelare și simulare, a instru-mentațiilor virtuale și mediilor de dezvoltare a aplicațiilor robotice, programarea și coman-dă individuală a robo-ților industriali, mobili și microroboți utili-zând elemente din inteligență artificială:</b></p> <p>CP6.1 Descrierea tehniciilor de modelare a comportării și simulare a funcționării echipamentelor tehnologice în cadrul diferitelor aplicații industriale și simularea asistată a funcționării aplicațiilor industriale robotizate de tip celulă și sistem de fabricație flexibilă.</p> <p>CP6.2 Explicarea și interpretarea modului de realizare a sintezei de ansamblu a sistemelor robotizate pentru diferite aplicații industriale, utilizând caracteristicile constructiv-funcționale, metode de modelare și simulare, a instrumentațiilor virtuale și mediilor de dezvoltare a aplicațiilor robotice.</p> <p>CP6.3 Proiectarea ansamblurilor generale ale aplicațiilor robotizate prin identificarea parametrilor de proces caracteristici, elaborarea tehnologiilor de fabricație robotizată, modelare 3D parametrizată și integrarea sistemelor de conducere inteligente.</p> <p>CP6.4 Utilizarea metodelor standard și asistate pentru modelare parametrizată și simulare asistată a funcționării sistemelor de fabricație robotizată în scopul evaluării performanțelor acestora.</p> <p>CP6.5 Elaborarea unui proiect tehnic și realizarea prototipului virtual 3D pentru ansamblul general al aplicațiilor robotizate.</p>
--	---

Competențe transversale	<p><b>CT2.</b> Demonstrarea capacitatei de lucru în echipă, identificarea rolurilor și responsabilităților individuale și comune, luarea deciziilor și atribuirea de sarcini, cu aplicarea de tehnici de relaționare și muncă eficientă în cadrul echipei.</p> <p><b>CT3.</b> Demonstrarea spiritului de inițiativă și acțiune pentru dezvoltarea profesională și personală, prin formare continuă utilizând surse de documentare în limba română și în limbile de circulație internațională.</p>
-------------------------	---

### 6. Obiectivele unității de curs/modulului

Obiectivul general	Însușirea metodelor și tehnicielor de proiectare și implementare a interfetelor, protoocoalelor și retelelor industriale.
Obiectivele specifice	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Să înțeleagă și să definească noțiunile de bază din domeniul proiectării interfetelor și a retelelor industriale.</li> <li>- Să cunoască și să efectueze proiectarea interfetelor și a retelelor industrial (RI).</li> <li>- Să cunoască tehnologia și standardizarea în RI.</li> <li>- Să cunoască algoritmii de bază pentru efectuarea unui transfer de date.</li> </ul>

### 7. Conținutul unității de curs/modulului

Tematica activităților didactice	Numărul de ore	
	Învățământ cu frecvență	Învățământ cu frecvență redusă
<b>Tematica prelegerilor</b>		
T1. Introducere. Structura și topologia RC și RI.	2	0
T2. Metode și tehnici pentru organizarea schimbului de date în RI.	8	0
T3. Retele industriale. Standardizarea în RC și RI. Modele de comunicare în RI.	10	0
T4. Interfete și protocoale de comunicare în RI.	20	0
T5. Proiectarea și modelarea RC și RI.	8	0
T6. Metode și tehnici de integrare a RI în RCG (Internet of Things).	6	0
T7. Retele cu dispozitive mobile.	4	0
T8. Încheere. Structurarea meteialalului studiat. Integrarea cursului IRI în pregatirea profesională a cadrelor ingineresti.	2	0
<b>Total prelegeri:</b>	<b>60</b>	<b>0</b>

Tematica activităților didactice	Numărul de ore	
	Învățământ cu frecvență	Învățământ cu frecvență redusă
<b>Tematica lucrărilor de laborator/seminarelor</b>		
LL1. Studierea canalelor de comunicare în cod paralel.	4	0
LL2. Studierea canalelor de comunicare în cod serie.	4	0
LL3. Filtrarea semnalelor. Filtre TJ, TS.	4	0
LL4. Filtrarea semnalelor. Filtre de banda/selective.	4	0
LL5. Programarea portului COM. Regim TxD și RxD.	4	0
LL6. Programarea portului UART/USART, I2C, SPI/CPI.	4	0
LL7. Programarea și configurarea unui micro WEB-server.	3	0
LL8. Programarea și configurarea unui micro WEB-client.	3	0
S1. Sinteză canalelor de transfer date în cod paralel.	4	0
S2. Sinteză canalelor de transfer date în cod serie.	4	0
S3. Calculul filtrelor.	4	0



S4. Proiectarea topologica a RC si RI.	4	0
S5. Programarea operatiilor de transfer date.	4	0
S6. Conectarea dispozitivelor periferice la portul COM, UART, I2C, SPI.	4	0
S7. Proiectarea unui micro WEB-server (IoT).	3	0
S8. Proiectarea unui micro WEB-client (IoT).	3	0
<b>Total lucrări de laborator/seminare:</b>	<b>30/30</b>	<b>0/0</b>

### 8. Referințe bibliografice

Principale	<ol style="list-style-type: none"><li>1. John S. Rinaldi, Industrial Automation Networking 2004 &amp; Beyond, Real Time Automation, <a href="http://www.rtautomation.com">www.rtautomation.com</a>.</li><li>2. John S. Rinaldi, Industrial Automation Networking 2004 &amp; Beyond, Real Time Automation, <a href="http://www.rtautomation.com">www.rtautomation.com</a></li><li>3. Ioachim R, Miscoci N. – Descentralizare cu PROFIBUS-DP, Ed. Artprint, Bucuresti, ISBN 973-86867-7-6.</li><li>4. Tanenbaum A. S., Steen M. van – Distributed systems: principles and paradigms, Prentice Hall, 2007, ISBN-13: 9780132392273.</li><li>5. Tanenbaum A. S – Computer Networks, Prentice Hall, 2003, ISBN-13: 9780130661029</li><li>6. Gaitan V., Popa V., Tanase A. C. – Arhitectura retelelor industriale locale, Ed. MatrixRom, ISBN 973-685-354-3.</li><li>7. Mackay S., Wright E., Reynders D., Park J. – Practical Industrial Data Networks: Design, Installation and Troubleshooting , NewnesPress.</li><li>8. Marshall P. S. – Industrial Ethernet , ISA Society Siemens.</li><li>9. SIMATIC S7-200 – Programmable Controller System Siemens.</li><li>10. LOGO! – Programmable Controller System.</li><li>11. Ozten Chelai. Arhitectura Calculatoarelor. Suport de curs și laborator. Universitatea Ovidius Constanța, 2012. 160 p. (Sursă electronică: <a href="https://fmidragos.files.wordpress.com/2012/07/arhitectura-sistemelor-de-calcul.pdf">https://fmidragos.files.wordpress.com/2012/07/arhitectura-sistemelor-de-calcul.pdf</a>).</li><li>12. Horea Oros. Arhitectura sistemelor de calcul. Suport de curs. Universitatea din Oradea, 2010. 147 p. (Surcă electronică: <a href="http://webhost.uoradea.ro/horos/files/ASC.pdf">http://webhost.uoradea.ro/horos/files/ASC.pdf</a>).</li><li>13. Nani Viorel. Echipamente periferice. Note de curs. Universitatea Ioan Slavici, Timișoara, 2013. 53 p. (Sursă electronică: <a href="http://www.islavici.ro/articole/Notite%20Curs_EchipPeriferice.pdf">http://www.islavici.ro/articole/Notite%20Curs_EchipPeriferice.pdf</a>).</li><li>14. Mihai Romanca. Microprocesoare și microcontrolere. Universitatea Transilvania din Brașov, 2015. 319 p. (Sursă electronică: <a href="http://vega.unitbv.ro/~romanca/Carte-MpMc%202015/Microprocesoare%20si%20microcontrolere-978-606-19-0683-3.pdf">http://vega.unitbv.ro/~romanca/Carte-MpMc%202015/Microprocesoare%20si%20microcontrolere-978-606-19-0683-3.pdf</a>).</li><li>15. Sever Spănulescu. Programarea în limbajul de asamblare a microprocesoarelor. Înrumar de laborator. Editura Victor, 2004. 256 p. (Sursă electronică: <a href="http://automatica.cch.ro/Laboratoare/Laborator%20sisteme%20cu%20microprocesoare.pdf">http://automatica.cch.ro/Laboratoare/Laborator%20sisteme%20cu%20microprocesoare.pdf</a>).</li><li>16. Arpad Gellert, Rodica Baciu. Programare în limbaj de asamblare. Aplicații. Universitatea Lucian Blaga din Sibiu, 2001. 39 p. (Sursă electronică: <a href="http://webspace.ulbsibiu.ro/arpad.gellert/html/ASM.pdf">http://webspace.ulbsibiu.ro/arpad.gellert/html/ASM.pdf</a>).</li><li>17. Gabriel Rădulescu. Elemente de arhitectură a sistemelor de calcul. Programare în limbaj de asamblare. Matrix ROM, București, 2007. 368 p. (Sursă electronică: <a href="http://ace.upg-ploiesti.ro/cursuri/pla/curs_pla.pdf">http://ace.upg-ploiesti.ro/cursuri/pla/curs_pla.pdf</a>).</li><li>18. Bjarne Stroustrup. The C++ Programming Language (second edition), Addison Wesley, 1991.</li><li>19. Программирование на языке ассемблера. (Sursă electronică: <a href="http://natalia.appmat.ru/c&amp;c++/assembler.html">http://natalia.appmat.ru/c&amp;c++/assembler.html</a>).</li><li>20. Н.В. Максимов, Т.Л. Партика, И.И. Попов. Архитектура ЭВМ и вычислительных систем. М.: 2005. 512 с. (Sursă electronică: <a href="http://elib.ict.nsc.ru/jspui/bitstream/ICT/1346/1/Arhitektyra_EVM.pdf">http://elib.ict.nsc.ru/jspui/bitstream/ICT/1346/1/Arhitektyra_EVM.pdf</a>).</li></ol>
------------	--

	21. Note de curs – Introducere în rețelele de calculator. (Sursă electronică: <a href="http://www.afahc.ro/ro/facultate/cursuri/retele_note_curs.pdf">http://www.afahc.ro/ro/facultate/cursuri/retele_note_curs.pdf</a> ).
	22. Mihai Micea. Comunicații digitale moderne. Timișoara, 2008.
	23. Ștefan Burlacu. Comunicații analogice și numerice. Sibiu, 2000.

  

Suplimentare	24. В.Г. Баула. Введение в архитектуру ЭВМ и системы программирования. М.: 2003. 144 с. (Sursă electronică: <a href="http://cmcstuff.esyr.org/vmkbotva-r15/">http://cmcstuff.esyr.org/vmkbotva-r15/</a> ).
	25. Э. Таненбаум, Т. Остин. Архитектура компьютера, 6-е издание, М.: - 2013. 810 с.
	26. Руденков Н.А., Долинер Л.И. Основы сетевых технологий. Екатеринбург, 2011.
	27. А.М. Пуртов. Системы И Сети Передачи Данных. Омск, 2010.

### 9. Evaluare

Forma de învățământ	Periodică		Curentă	Proiect/teza de an	Examen final
	Atestarea 1	Atestarea 2			
Cu frecvență	10%	10%	10%	30%	40%
Standard minim de performanță					
Prezență și activitatea la prelegeri și lucrări de laborator					
Obținerea notei minime de „5” la fiecare dintre evaluări și lucrări de laborator					