

Alexandru Andrei

Permis de muncă: română

Data nașterii: 24/05/1995

Locul nașterii: Pitesti, România

Cetățenie: română

Gen: Masculin

CONTACT

România **(Muncă)**

europass

EDUCAȚIE ȘI FORMARE PROFESIONALĂ

01/10/2014 – 26/06/2018 Bucuresti, România

Licenta Robotica Univestitatea Politehnica Bucuresti

Domeniu de studiu Robotica - IMST

01/10/2018 – 26/06/2020 Bucuresti, România

Master Robotica Universitatea Politehnica Bucuresti - FIIR

Domeniu de studiu Master - Inginerie Robotica

01/10/2020 – ÎN CURS Bucuresti, România

Doctorat Inginerie industriala si Robotica Universitatea Nationala de Stiinta si Tehnologie Politehnica Bucuresti

Domeniu de studiu Doctorand Inginerie industriala si Robotica

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

Honeywell Garett Bucuresti, România

Tooling Specialist

07/02/2017 – 10/10/2017

Pregatire si gestionare documentatie tehnica pentru utilaje de productie pentru turbosuflante auto si aero.

Honeywell Garrett Bucuresti, România

Tooling Project Coordinator

10/10/2017 – 14/04/2018

Coordonare echipa in cadrul gestionarii echipamentelor de productie pentru turbosuflante auto si aero.

Intermecaserv Pitesti, România

Inginer mecanic

15/04/2018 – 15/06/2020

Proiectare si realizare echipamente de productie, linii automatizate si celule robotizate

Intermecaserv Pitesti, România

Manager departament inginerie

16/06/2020 – 12/08/2023

Coordonarea departamentului de inginerie pentru realizarea si punerea in functiune a proiectelor industriale

Intermecaserv Pitesti, România

Director Tehnic

13/08/2023 – În curs

Coordonarea departamentului de inginerie, achizitii, ofertare si productie pentru realizarea si punerea in functiune a proiectelor industriale.

PUBLICAȚII

2022

Perspectives of Virtual Commissioning using ABB RobotStudio and Simatic Robot Integrator Environements: A review.

Introduceți aici descrierea...

Andrei, A., Nicolescu, A.F., Pupăză, C - Perspectives of Virtual Commissioning using ABB RobotStudio and Simatic Robot Integrator Environements: A review. Proceedings in Manufacturing Systems, BDI, Volume 16, Issue 3, 2022, 117-123 ISSN 2067-9238.

2023

Controlling Industrial Robots with Simulink

Bucur, C., Andrei, A., Tasu, S. - Controlling Industrial Robots with Simulink 2023 15th International Conference on Electronics, Computers and Artificial Intelligence (ECAI), Bucharest, Romania, 2023, pp. 1-4, BDI, 10.1109/ECAI58194.2023.10193974

2023

Applicability of Virtual Commissioning Concepts în Industrial Robotics as a Solution for Compatibility Issues Between Virtual Simulation and Logic Control Software.

Andrei, A., Nicolescu, A.F., Pupăză, C., Coman, G, Ghionea, A. - Applicability of Virtual Commissioning Concepts în Industrial Robotics as a Solution for Compatibility Issues Between Virtual Simulation and Logic Control Software.

2026

A Case Study on Virtual Commissioning of Collaborative Robots using Schneider Software Platforms

Andrei, A, Pupăză, C., Nicolescu A.F. - A Case Study on Virtual Commissioning of Collaborative Robots using Schneider Software Platforms – acceptată, în curs de publicare BDI "Scientific Bulletin" Seria D: Inginerie Mecanică

CONFERINȚE ȘI SEMINARE

29/06/2023 – 30/06/2023 Bucuresti

Conference: 2023 15th International Conference on Electronics, Computers and Artificial Intelligence (ECAI)

Conference: 2023 15th International Conference on Electronics, Computers and Artificial Intelligence (ECAI). Data 29.06.2023, ora 9:00, Centrul de conferințe al Universității de Știință și Tehnologie Politehnica București. Bucur, C., **An drei**, A., Tasu, S. - *Controlling Industrial Robots with Simulink.*
Introduceți aici descrierea...

10/05/2019 – 10/05/2019 Bucuresti

Comunicări Șiințifice IMST Robotica

S E C Ț I U N E A 06-14, ROBOTICA ÎN INDUSTRIE ȘI SERVICII, 10.05.2019, ora 13.00 Sala CO 006
Programarea si simularea offline a unei celule de asamblat parbrize auto integrand un robot de tip brat articulat utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate. *Student*: **ANDREI Alexandru** anul I, master Robotica, Facultatea IMST, *Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

15/05/2015 – 15/05/2015 Bucuresti

Comunicări Șiințifice IMST Robotica

S E C Ț I U N E A 06 - 20 ROBOTICĂ ȘI SISTEME DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE Sala C 004 15.05.2015, ora 8.00 - 14.00

Proiectarea, implementarea la beneficiar, programarea și punerea în funcțiune a unei linii robotizate de deformare plastică la rece repere din industria auto. Student: Horia FIREȚEANU, **Alexandru ANDREI**, anul I Robotică, Facultatea IMST Conducător științific: ing. Mihai IVAN, ABB SRLți aici descrierea...

DISTINCȚII ONORIFICE ȘI PREMII

12/05/2017 UPB IMST Robotica

Premiul I la S E C Ț I U N E A 06 - 06 PROIECTARE, MODELARE-SIMULARE SI INGINERIE ASISTATA IN ROBOTICA

Sinteza asistata 3D si realizarea practica a doua posturi de lucru, sistemului de prindere pneumatica a pieselor in postul de prelucrare, magaziei de efectori si a unui efector vacuumatic pentru manipularea reperelor, integrate intr-o celula robotizata cu schimbare automata a efectorilor care echipeaza robotul Kawasaki FS 10 E. Horia FIREȚEANU, **Alexandru N. ANDREI**, Anton-Alexandru DINCĂ, Valentin MIRON anul III, Robotică, Facultatea IMST, *Conducător științifici*: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

PROIECTE

07/02/2017 – 10/02/2017

Data flow from PPAP to Invoice

Automatizarea fluxului de date între PPAP și facturare pentru reducerea erorilor de introducere manuală în sistemul SFDC, cu impact în procesele de Supply Chain, Comercializare și Producție. Proiectul a permis uniformizarea datelor în SAP, EPEP și SFDC, reducând timpul de procesare și efortul manual, cu un beneficiu anual estimat de 4.300 euro și economisirea a 200. Proiectul a fost recunoscut prin emiterea certificării Green Belt în Lean Management. *Compania: Honeywell Garrett, Locația: București, Anul: 2017, Calitatea: Project Team Leader.*escrierea...

10/01/2018 – 11/03/2018

Robotizare mașină debavurat

Automatizarea procesului de introducere a bucșelor în mașina de debavurat. Sistemul este format dintr-un conveior cu palete, un robot colaborativ, un gripper și o mașină de debavurat, asigurând eficiență și repetabilitate în procesul de finisare. *Compania: Sumiriko AVS, Locația: Satu Mare, Anul: 2018, Calitatea: Inginer proiectant;*

07/05/2020 – 10/08/2020

Robotizare asamblare flanșă CTDA pentru testare compresie motor la rece

Automatizarea procesului de montare a flanșei CTDA pe arborele cotit înainte de testarea compresiei motorului la rece. Celula include un robot colaborativ UR16e, un post de centrare a flanșei, o cameră de tip vision pentru identificarea poziției arborelui, o mașină automată de strâns și un efector specializat. *Compania: Ford, Locația: Craiova, Anul: 2020, Calitatea: Inginer proiectant;*

10/04/2021 – 06/09/2021

4. Robotizare dezasamblare flanșă CTDA după testare compresie motor la rece

Automatizarea procesului de demontare a flanșei CTDA de pe arborele cotit după efectuarea testului de compresie. Celula este alcătuită dintr-un robot colaborativ, un suport mobil care permite intervenții manuale, o mașină automată de strâns și un efector adaptat. Flanșa este apoi așezată automat într-un suport dedicat, amplasat pe port-paleta. *Compania: Ford, Locația: Craiova, Anul: 2021, Calitatea: Coordonator de proiect;*

11/05/2022 – 06/10/2022

Robotizare asamblare paleți din lemn

Proiect de automatizare a procesului de asamblare a paleților din lemn de tip EPAL. Celula este compusă dintr-o masă rotativă care permite realizarea a 32 de configurații diferite de palet, un effector cu dublu efect pentru inserarea automată a mai multor tipuri de cuie, un conveior pentru evacuarea paletului și un robot ABB IRB

6640. Celula se remarcă prin densitatea ridicată de senzori integrați și nivelul avansat de adaptabilitate. *Compania: Rual SRL, Locația: Județul Argeș, Anul: 2022, Calitatea: Coordonator de proiect;*

04/06/2023 – 04/09/2023

6. Robotizare asamblare servo-frână

Automatizarea procesului de asamblare a patru tipuri de servo-frâne. Piulițele sunt alimentate printr-un bol vibrant și poziționate cu ajutorul unui gripper pneumatic fix. Robotul preia piulițele, le inserează secvențial în servo-frâne și efectuează strângerea la cuplu controlat cu ajutorul unui efector electric de la Desoutter. *Compania: Dacia, Locația: Mioveni, Anul: 2023, Calitatea: Director de proiect;*

13/05/2024 – 07/10/2024

7. Robotizare machine-tending CNC

Automatizarea alimentării unei mașini CNC cu opt tipuri de role de rulmenți. Celula include un robot colaborativ, două conveioare și un sistem de comunicație cu echipamentul CNC. După prelucrare, piesele sunt preluate și repoziționate automat pe conveiorul de evacuare. *Compania: INA Schaeffler, Locația: Brașov, Anul: 2024, Calitatea: Director de proiect;*

CERTIFICĂRI

Universal Robots Denmark, 24/09/2019

Advanced Programmer Training for Universal Robots Collaborative Robots

Advanced Programmer Training for Universal Robots Collaborative Robots: Control and Programming Methods, Praga, 24.09.2019

Modul de învățare: Bazat pe muncă

Schneider electric , 06/04/2025

Advanced Programmer Training for Lexium Motion Control Systems by Schneider Electric

Advanced Programmer Training for Lexium Motion Control Systems by Schneider Electric: Programming and Control Strategies, Marktheidenfeld, Germania

Modul de învățare: Bazat pe muncă

COMPETENȚE

Catia V5 | Robotstudio | TIA Portal

COMPETENȚE LINGVISTICE

LIMBĂ(I) MATERNĂ(E): Romana

Altă limbă (Alte limbi):

Engleza

Comprehensiune orală C2
Producerea de mesaje orale C2
Citit C2
Conversație C2
Scris C1

Niveluri: A1 și A2 Utilizator de bază B1 și B2 Utilizator independent C1 și C2 Utilizator experimentat

PERMIS DE CONDUCERE

Permis de conducere: AM

Permis de conducere: B1