

## Kinematik, Dynamik, Anwendungen in der Robotik (KADARo)

am ZeMA - Eschberger Weg 46 66121 Saarbrücken

Eingang Halle 10 (im Hinterhof), großer Konferenzraum

Ansprechpartner: Dr.-Ing. Ali Kanso ([a.kanso@zema.de](mailto:a.kanso@zema.de)) und

Marco Schneider ([m.schneider@zema.de](mailto:m.schneider@zema.de))

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
V 1	Handhabungsgeräte in der Montage	03.11.22	13:00 – 14:30
V 2	Komponenten eines Industrieroboters	03.11.22	14:45 – 16:15
Ü 1	Trends und Anwendungen	10.11.22	13:00 – 14:30
Ü 2	Steuerung von Industrierobotern	10.11.22	14:45 – 16:15
V 3	Freiheitsgradberechnung u. Kin. Strukturen	17.11.22	13:00 – 14:30
V 4	Koordinatentransformation und DH	17.11.22	14:45 – 16:15
Ü 3	Freiheitsgradberechnung	24.11.22	13:00 – 14:30
Ü 4	Kinematik der HHG	24.11.22	14:45 – 16:15
V 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	01.12.22	13:00 – 14:30
V 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	01.12.22	14:45 – 16:15
Ü 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	08.12.22	13:00 – 14:30
Ü 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	08.12.22	14:45 – 16:15
V 7	Rekursive Berechnung von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen	15.12.22	13:00 – 14:30
V 8	Dynamik der HHG	15.12.22	14:45 – 16:15

## Kinematik, Dynamik, Anwendungen in der Robotik (KADARo)

am ZeMA - Eschberger Weg 46 66121 Saarbrücken

Eingang Halle 10 (im Hinterhof), großer Konferenzraum

Ansprechpartner: Dr.-Ing. Ali Kalso ([a.kalso@zema.de](mailto:a.kalso@zema.de)) und

Marco Schneider ([m.schneider@zema.de](mailto:m.schneider@zema.de))

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
Ü 7	Rekursive Berechnung von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen	12.01.23	13:00 – 14:30
Ü 8	Dynamik der HHG	12.01.23	14:45 – 16:15
V 9	Bahnplanung und Programmierung	19.01.23	13:00 – 14:30
V 10	Bahnplanung und Programmierung	19.01.23	14:45 – 16:15
Ü 9	Referenzieren und justieren von Industrierobotern	26.01.23	13:00 – 14:30
Ü 10	Bahnplanung und Programmierung	26.01.23	14:45 – 16:15
V 11	Systemoptimierung	02.02.23	13:00 – 14:30
Ü 11	Systemoptimierung	02.02.23	14:45 – 16:15