

Mensch-Roboter-Kooperation in der industriellen Produktion

am ZeMA - Eschberger Weg 46 66121 Saarbrücken
Eingang Halle 10 (im Hinterhof), großer Konferenzraum
Ansprechpartner: Stefan Marx (s.marx@zema.de)

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
V 1	Handhabungsgeräte in der Montage	02.11.23	14:15 – 15:45
V 2	Komponenten eines Industrieroboters	02.11.23	16:00 – 17:30
Ü 1	Trends und Anwendungen	09.11.23	14:15 – 15:45
Ü 2	Steuerung von Industrierobotern	09.11.23	16:00 – 17:30
V 3	Freiheitsgradberechnung u. Kin. Strukturen	16.11.23	14:15 – 15:45
V 4	Koordinatentransformation und DH	16.11.23	16:00 – 17:30
Ü 3	Freiheitsgradberechnung	23.11.23	14:15 – 15:45
Ü 4	Kinematik der HHG	23.11.23	16:00 – 17:30
V 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	30.11.23	14:15 – 15:45
V 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	30.11.23	16:00 – 17:30
Ü 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	07.12.23	14:15 – 15:45
Ü 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	07.12.23	16:00 – 17:30
V7 – V17 & Ü7 – Ü12	Blockveranstaltung	05.02.24 – 09.02.24	

Mensch-Roboter-Kooperation in der industriellen Produktion

am ZeMA - Eschberger Weg 46 66121 Saarbrücken

Eingang Halle 10 (im Hinterhof), großer Konferenzraum

Ansprechpartner: Stefan Marx (s.marx@zema.de)

Blockveranstaltung 05.02-09.02.24

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
V1	Introduction	05.02.24	
V2	Robot Components	05.02.24	16:00 – 17:30
V3	Mobile Robots	05.02.24	14:15 – 15:45
Ü1	Matlab based Exercise	05.02.24	16:00 – 17:30
V4	Aerial Robots	06.02.24	14:15 – 15:45
V5	Robot Model Identification	06.02.24	16:00 – 17:30
Ü2	Robot Model Identification	06.02.24	14:15 – 15:45
V6	Task Sharing and Safety	06.02.24	16:00 – 17:30
V7	Robot-station configuration	07.02.24	
V8	Human-machine interaction	07.02.24	
Ü4	URSim – Robot Programming	07.02.24	
Ü5	RobotExpert	08.02.24	
V9	Programming Method and Control Design	08.02.24	
V10	Trajectory Planning	08.02.24	
V11	Obstacle Avoidance	08.02.24	
Ü6	Matlab based Exercise	08.02.24	
Ü7	Matlab based Exercise	09.02.24	

V = Vorlesung; Ü = Übung