

## Kinematik, Dynamik und Anwendung in der Robotik (KDARo)

am ZeMA - Eschberger Weg 46 66121 Saarbrücken

Eingang Halle 10 (im Hinterhof), großer Konferenzraum

Ansprechpartner: Marco Schneider (m.schneider@zema.de)

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
V 1	Handhabungsgeräte in der Montage	02.11.23	13:30 – 15:00
V 2	Komponenten eines Industrieroboters	02.11.23	15:15 – 16:45
Ü 1	Trends und Anwendungen	09.11.23	13:30 – 15:00
Ü 2	Steuerung von Industrierobotern	09.11.23	15:15 – 16:45
V 3	Freiheitsgradberechnung u. Kin. Strukturen	16.11.23	13:30 – 15:00
V 4	Koordinatentransformation und DH	16.11.23	15:15 – 16:45
Ü 3	Freiheitsgradberechnung	23.11.23	13:30 – 15:00
Ü 4	Kinematik der HHG	23.11.23	15:15 – 16:45
V 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	30.11.23	13:30 – 15:00
V 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	30.11.23	15:15 – 16:45
Ü 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	07.12.23	13:30 – 15:00
Ü 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	07.12.23	15:15 – 16:45
V 7	Rekursive Berechnung von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen	14.12.23	13:30 – 15:00
V 8	Dynamik der HHG	14.12.23	15:15 – 16:45

## Kinematik, Dynamik und Anwendung in der Robotik (KDARo)

am ZeMA - Eschberger Weg 46 66121 Saarbrücken

Eingang Halle 10 (im Hinterhof), großer Konferenzraum

Ansprechpartner: Marco Schneider (m.schneider@zema.de)

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
Ü 7	Rekursive Berechnung von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen	11.01.24	13:30 – 15:00
Ü 8	Dynamik der HHG	11.01.24	15:15 – 16:45
V 9	Bahnplanung und Programmierung	18.01.24	13:30 – 15:00
V 10	Bahnplanung und Programmierung	18.01.24	15:15 – 16:45
Ü 9	Referenzieren und justieren von Industrierobotern	25.01.24	13:30 – 15:00
Ü10	Bahnplanung und Programmierung	25.01.24	15:15 – 16:45
V11	Systemoptimierung	01.02.24	13:30 – 15:00
Ü 11	Systemoptimierung	01.02.24	15:15 – 16:45