

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 (marco.schneider@zema.de)

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
V 1	Handhabungsgeräte in der Montage	23.10.25	14:15 – 15:45
V 2	Komponenten eines Industrieroboters	23.10.25	16:00 – 17:30
Ü 1	Trends und Anwendungen	30.10.25	14:15 – 15:45
Ü 2	Steuerung von Industrierobotern	30.10.25	16:00 – 17:30
V 3	Freiheitsgradberechnung u. Kin. Strukturen	06.11.25	14:15 – 15:45
V 4	Koordinatentransformation und DH	06.11.25	16:00 – 17:30
Ü 3	Freiheitsgradberechnung	13.11.25	14:15 – 15:45
Ü 4	Kinematik der HHG	13.11.25	16:00 – 17:30
V 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	20.11.25	14:15 – 15:45
V 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	20.11.25	16:00 – 17:30
Ü 5	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	27.11.25	14:15 – 15:45
Ü 6	Kinematische Vorwärts- und Rückwärtsrechnung	27.11.25	16:00 – 17:30
V 7	Rekursive Berechnung von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen	04.12.25	14:15 – 15:45
V 8	Dynamik der HHG	04.12.25	16:00 – 17:30
Ü 7	Rekursive Berechnung von Geschwindigkeiten und Beschleunigungen	11.12.25	14:15 – 15:45
Ü 8	Dynamik der HHG	11.12.25	16:00 – 17:30

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 (marco.schneider@zema.de)

Nr.	Thema	Datum	Uhrzeit
V 9	Bahnplanung und Programmierung	08.01.26	14:15 – 15:45
V 10	Bahnplanung und Programmierung	08.01.26	16:00 – 17:30
Ü 9	Referenzieren und justieren von Industrierobotern	15.01.26	14:15 – 15:45
Ü10	Bahnplanung und Programmierung	15.01.26	16:00 – 17:30
V11	Systemoptimierung	22.01.26	14:15 – 15:45
Ü 11	Systemoptimierung	22.01.26	16:00 – 17:30