

<b>Zielgruppe:</b>	Anlagenbediener, Techniker, Programmierer		
<b>Voraussetzungen:</b>	Technische Ausbildung oder Berufserfahrung im industriellen Umfeld von Vorteil.		
<b>Themenüberblick:</b>	Aufbau und Funktion des Robotersystems, Sicherheit im Umgang mit dem Robotersystem, Bewegen des Roboters, Inbetriebnahme des Roboters, Roboter-Programme bearbeiten erstellen und ausführen		
<b>Technologien:</b>	KUKA KRC 4		
<b>Schulungsmaterialien:</b>	Seminar-Ordner mit Skript und Übungsaufgaben zur Lernerfolgskontrolle, praktische Übungen in der Schulungszelle		
<b>Abschluss:</b>	Nach Abschluss des Seminars und erfolgtem Leistungsnachweis erhalten Sie ein Zertifikat.		
<b>Dauer des Seminars:</b>	5 Tage	<b>Unterrichtszeit:</b>	07:30 – 16:00 Uhr
<b>Veranstaltungsort:</b>	28309 Bremen Europaallee 2	<b>Max. Teilnehmerzahl:</b>	6

## Inhalte:

### 1. Aufbau und Funktion des Robotersystems

- Begriff Roboter
- Robotermechanik
- Robotersteuerung KR C4
- HMI (Mensch-Maschine-Schnittstelle)
- Einblick in die Roboterprogrammierung
- Bedienoberfläche
- Statusleiste

### 2. Sicherheit im Umgang mit dem Robotersystem

- Bestimmungsgemäße Verwendung
- Begriffsklärung
- Auslöser für STOPP Reaktionen
- Sicherheitseinrichtungen
- Übersicht über Betriebsarten und Schutzfunktionen

### 3. **Bewegen des Roboters**

- Meldungen der Steuerung lesen und interpretieren
- Betriebsarten
- Achsspezifisches Verfahren
- Verfahren in Koordinatensystemen
- Welt-Koordinatensystem
- Werkzeug-Koordinatensystem
- Basis-Koordinatensystem

### 4. **Inbetriebnahme des Roboters**

- Roboterjustage
- Werkzeugvermessung
- Basisvermessung
- Vermessung eines externen Werkzeugs
- Vermessung eines feststehenden Werkzeugs
- Vermessung eines robotergeführten Werkstücks

### 5. **Roboter-Programme bearbeiten, erstellen und ausführen**

- Initialisierungsfahrt (SAK-Fahrt)
- Roboterprogramme
  - Verwaltung
  - An-/Abwahl
  - Start
- Programmablaufarten
- Programmierte Bewegungen erstellen und ändern
  - Bewegungsarten
  - Status & Turn
  - Überschleifen
- Orientierungsführung