

SYT6 3xHIT 22/23 / Labor Übungen / GKL661 Einführung in die Industrie-Robotik

# GKL661 Einführung in die Industrie-Robotik

✓ Done: Receive a grade ✓ Done: Receive a passing grade

# Laborübung "Einführung in die Industrie-Robotik

In dieser Aufgabe iernst du Aufbau und Funktionsweise von Industrierobotern kennen. Du wirst einen Roboter manuell unter Berücksichtigung vorgeschriebener Sicherheitseinrichtungen bedienen

### Ziele

- Du kannst den Roboter grundlegend in Betrieb nehmen und einfache Meldungen des Systems bearbeiten.
   Du kennst die grundlegenden Sicherheitseinrichtungen und kannst den Roboter damit sicher bedienen.
   Du kannst alle Achsen des Roboters benennen und per Handbediengerät bewegen.
   Du kennst die Bewegungseinschränkungen und Lmits aller Achsen.
   Du kannst den TCP gezielt an einen Punkt im Raum steuern.

### Kompetenzzuordnung

\*\*GK SYT6 Industrielle Informationstechnik \*\*

## Voraussetzungen

### Detaillierte Aufgabenbeschreibung

Die Aufgabe teilt sich in drei Teile

chine mit beträchtlicher Kraft und Verletzungspotential. Um einen sicheren Lehrbetrieb zu gewährleisten, sind mehrere (auch gesetzlich vorgeschriebene) Sicherheitsmaßnamen getroffen worden. In einer Sicherheitsein Der verwendete Roboter ist eine Industriemaschine mit betrachtlicher K.
Notwendige um den Roboter im Schulbetrieb sicher bedienen zu können.

### Teil 2 - Industrielle Informatik und Robotik

Arbeite dich durch die Lektion "Einführung in die Robotik" und beantworte das abschließende Quiz (freigeschaltet am Anfang der 2. Laborwoche).

### Teil 3 - Arbeiten am Roboter (gestaffelt, nur unter Aufsicht!)

Der Roboter ist bereits betriebsfertig, d.h. eingeschaltet und mit dem richtigen Endeffektor ausges

- Bewege mit dem Tastenfeld jede der 6 Achsen des Roboters um die Bewegungsmöglichkeit und Drehrichtungen kennenzulernen. Dabei müssen alle Sicherheitseinrichtungen die Bewegung ermöglichen (4-Augen-Prinzip, Nothalte geöffnet, Zustimmtaster gehalten).
- · Verwende den 6-Achsen-Joystick, um dich im Welt-Koordinatensystem zu bewegen. Wo ist der Unterschied zur reinen Achsbewegung?
- Schalte das Tastenfeld auf "Werkzeugkoordinatensystem" um und bewege den Robotet jetzt. Welche Änderung für die Bewegung hat sich damit ergeben (achte besonders auf Bewegung in X-Richtung und Drehungen A/B/C)?

# Abgabe

### Bewertung

### Grundanforderungen überwiegend erfüllt

- [] Mitarbeit bei der praktischen Übung am Roboter (bei Fehlen muss ein Ersatztermin mit der Lehrkraft vereinbart werden).
   [] Lempfad "Einführung in die Robotik" abgeschlossen.
   [] Quiz 1x vollständig durchgeführt.

### Grundanforderungen zur Gänze erfüllt

• [] Quiz erfolgreich abgeschlossen (>=70%)

## Submission status

Attempt number	This is attempt 1.
Submission status	This assignment does not require you to submit anything online
Grading status	Graded
Last modified	
Submission comments	Comments (0)

### Feedback

Grade	GK vollständig
Graded on	Monday, 20 March 2023, 12:46 PM
Graded by	List Erhard

