



## Inhalt „Automatisierungssysteme 2“ (SS, 8. Sem. Diplom)

- 7 Industrieroboter
  - 7.1 Einführung
  - 7.2 Aufbau von Industrierobotern
  - 7.3 Koordinatensystem bei Industrierobotern
  - 7.4 Algorithmen zur Bahnerzeugung
    - 7.4.1 Transformationsalgorithmen
    - 7.4.2 Interpolation
    - 7.4.3 Lageregelung
  - 7.5 Aufbau einer RC
  - 7.6 Programmierung von Industrierobotern
  - 7.7 Roboter-Anwendungen
  
- 8 PC-basierte Steuerungen (Fortsetzung)
  - 8.1 Hardware
  - 8.2 Feldbusse
  - 8.3 Betriebssysteme für PC – Steuerungen
    - 8.3.1 Techniken von Echtzeitbetriebssystemen
    - 8.3.2 Echtzeit mit PC
  - 8.4 Beispiele für PC – basierte Steuerungen
  - 8.5 Umrüstung einer Anlage auf PC – Steuerung
    - 8.5.1 Funktionalität:
    - 8.5.2 Aktuelles Steuerungskonzept: (Technologieschema)
    - 8.5.3 Liste aller Ein- / Ausgänge
    - 8.5.4 Konzept für PC – Steuerung
    - 8.5.5 Neues Technologieschema
    - 8.5.6 Blockschaltbild der Software - Komponenten:
    - 8.5.7 Arbeitspakete
  
- 9 Ferndiagnose

31. Okt. 2006

**Kurzzeichen**

Schi

**Durchwahl**

Telefon -706

Telefax -702