

Robotbetjening for operatører

Kort fortalt

På dette kursus lærer du med udgangspunkt i gældende sikkerhedsregler at betjene et robotanlæg forsvarligt. Du får kendskab til industrirobotters opbygning, funktioner og anvendelsesområder og kan opbygge mindre programmer, rette programfejl samt genstarte robotten korrekt efter dritsstop.

Hold

17-08-2026

Robotbetjening for operatører - Universal
Hilmar Finsens Gade 18 6400 Sønderborg

5 dage

Daghold

17-08-2026

Robotbetjening for operatører ABB
Hilmar Finsens Gade 18 6400 Sønderborg

5 dage

Daghold

24-08-2026

Robotbetjening for operatører - Universal
Hilmar Finsens Gade 18 6400 Sønderborg

5 dage

Daghold

24-08-2026

Robotbetjening for operatører ABB
Hilmar Finsens Gade 18 6400 Sønderborg

5 dage

Daghold

19-10-2026

Robotbetjening for operatører - ABB/Universal
Hilmar Finsens Gade 18 6400 Sønderborg

5 dage

Daghold

Yderligere 11 hold

Kontakt



Pia Jensen
Kursussekretær
74124515
phj@eucsyd.dk

Kursuspris

AMU:
DKK 1.090,00

Uden for målgruppe:
DKK 5.666,50

Tilmelding



Fag: Robotbetjening for operatører

Fagnummer: 48905	Varighed 5 dage
AMU-pris: DKK 1.090,00	Uden for målgruppe: DKK 5.666,50

Målgruppe: Kurset er på et grundlæggende niveau og er primært udviklet til faglærte og ikke faglærte, som arbejder eller ønsker at arbejde i virksomheder, hvor der anvendes industrirobotter.

Beskrivelse: Efter gennemført kursus har deltageren:

Viden om industrirobotters opbygning, funktioner, bevægelsesmønstre og anvendelsesområder i industriel produktion og kan anvende denne viden til at assistere ved betjeningsopgaver på robotanlæg.

Kendskab til industrirobotters indvirkning på fremtidens produktionsprocesser.

Efter gennemført kursus kan deltageren:

Assistere ved betjening af et robotanlæg ud fra viden om gældende sikkerhedsregler i forbindelse med robotanlæg i produktionen.

Foretage manuel kørsel af industrirobot.

Betjene et robotanlæg ud fra viden om gældende sikkerhedsregler i forbindelse med robotanlæg i produktionen.

Opbygge mindre programmer og rette programfejl i eksisterende programmer samt korrigere robotpositioner.

Rette programfejl samt genstarte robotten korrekt efter driftsstop.