



GPS@VET-GUIDING TOOLKITS for Professional Skills enhancement in VET

Title: GPS@VET Beispiele für arbeitsbasiertes Lernen / SBH Nordost

Checkliste für Einordnung und Vorabstimmung des Video-Drehs zum «arbeitsbasierten Lernen»

1) TITEL DES BERUFES

z.B. Industrie - Mechatroniker

2) AUSBILDUNGSJAHR (UND GESAMTDAUER DER AUSBILDUNG)

2. Ausbildungsjahr

Gesamtdauer der Ausbildung 3,5 Jahre

3) ZU REALISIERENDE LERNZIELE (LEARNING OUTCOMES) IM RAHMEN DES ZU FILMENDEN AUSBILDUNGSABSCHNITTES (WISSEN / KÖNNEN / VERHALTENSWEISEN)

Grundkenntnisse der Mathematik

Grundkenntnisse IT

Räumliches Vorstellungsvermögen

Lernziel: Einführung in der Robotik

- Erlernen der Grundprinzipien der digitalen Steuerung
- Navigation über die 4 Achsen am Beispiel eines Gelenkarmroboters
- CNC basierte Steuerung, und Justierung
- Punkt zu Punkt Bewegungsabläufe programmieren
- Optimierung von Bewegungsabläufen (Zeit)

4) (BETRIEBLICHER) ARBEITSAUFTRAG / AUSBILDUNGSAUFGABE, DIE ZU BEARBEITEN IST

Erlernen der Steuerung von Industrie-Gelenkarm-Robotern am Beispiel der DoBot - 4 Achs-Gelenkarm Roboter Simulation



5) VERWENDETE AUSBILDUNGSMITTEL, EQUIPMENT, LEHRMATERIAL

DoBot.de – 4 Achs-Gelenkarm-Roboter Simulation
Dobot Studio Software / Laptop / Steuerung via USB / PC
Dobot Anleitung/ Power Point / PDF Viewer

6) VERWENDETE AUSBILDUNGSMETHODEN ZUR ERREICHUNG DER LERNZIELE

Erlernen der Programmierung: Instruktionsmethode
Bei Fortgeschrittenen: Problemlösungsmethode
Bei guten Ergebnissen/ Fortgeschrittenen: Projektmethode

7) VERWENDETE FORMEN VON TESTS, etc. ZUR ÜBERPRÜFUNG DER LERNZIELE

Funktionstest, Erreichen der Ziele/ Aufgaben durch visuellen Funktionstest unter Einhaltung der Zeitvorgabe (Optimierung) <1min

8) FORM DER DOKUMENTATION DES GRADES DER ERREICHUNG DER LERNZIELE

Sicherung der Programmdateien/ Protokolle der erreichten Ziele (Soll/ Ist Vergleich – Programmdatei/Textdatei bzw. Playback/ visuelle Ablaufkontrolle)