JUGARD+KÜNSTNER

EINLADUNG · WORKSHOP

Physical-AI-Workshop

Mittwoch, 16. Dezember 2026 · 09:00–17:00 Uhr

JUGARD+KÜNSTNER GMBH · Beta-Str. 10e · 85774 Unterföhring
Tageskurs für 8 Teilnehmer



Ob wechselnde Werkstücke, kleine Losgrößen oder komplexe Prozesse – Physical AI macht Roboter flexibler, intelligenter und einfacher bedienbar. Entdecken Sie in unserem praxisnahen Workshop, welche neuen Automatisierungspotenziale sich dadurch für Ihr Unternehmen eröffnen.

Das nehmen Sie mit

- **Physical AI verstehen:** Was Physical AI bedeutet, was technisch dahintersteckt und wo es in Ihrer Fertigung echten Nutzen bringt.
- **Claude spricht mit dem Cobot:** Wie Sie Claude nutzen, um direkt mit einem UR Cobot zu kommunizieren – vom Prompt bis zum lauffähigen Roboterprogramm.
- **Flexibel auf Varianz reagieren:** Wie KI mit Kamera und Sensorik auf wechselnde Teile, Lagen und Umgebungen reagiert – ohne jedes Mal neu zu programmieren.

Praxis-Sessions

Session 1 · Den Roboter über Claude ansprechen

- UR Cobot per Claude ansprechen
- Individuelle Nutzeroberfläche bauen (z. B. Palettierplatte)
- UR-Programm per Prompt erzeugen
- Chatbot erstellen

Session 2 · Physical AI zum Selbermachen

- 3D-Kamera in die Claude-Oberfläche einbinden
- Bauteile einlernen
- Kamerabasierte Pick-and-Place-Anwendung umsetzen
- Flexibilität der Anwendung erhöhen
- Taktile Sensorik ergänzen

Der Ablauf

ZEIT	BLOCK	INHALT
09:00–09:30	**Vorstellungsrunde**	Wer ist da, warum sind wir hier, was soll heute herauskommen
09:30–10:30	**Impulsvortrag**	Wenn Cobots durch KI völlig neue Aufgaben übernehmen
10:30–10:45	Kaffeepause	
10:45–12:45	**Praxis-Session 1**	Roboter über Claude ansprechen, eigene Nutzeroberfläche bauen
12:45–13:30	**Ergebnisse + Diskussion**	Die Gruppen stellen ihre Teamarbeit aus Session 1 vor
13:30–14:15	Mittagspause	
14:15–16:15	**Praxis-Session 2**	Physical AI zum Selbermachen: Kamera-Integration
16:15–16:45	**Ergebnisse + Diskussion**	Die Gruppen stellen ihre Teamarbeit aus Session 2 vor
16:45–17:00	**Abschluss**	Zusammenfassung, Ausblick und Feedback

Diese Hardware werden Sie verwenden

ROBOTER

UR Schulungsstation



- Robotiq 2F-85, taktile TSF-85-Finger
- Ansteuerbare Förderbänder
- Griffkraft per Kraftstopp
- Übungsplatten inkl. Bauteile

KAMERA

Orbbec 3D-Kamera



- 3D-Kamera am Roboter
- Erkennt Teile und ihre Lage
- Eingebunden in die Claude-Oberfläche
- Pick-and-Place bei Teilewechsel

SOFTWARE

Claude von Anthropic

- UR-Programme per Prompt erzeugen
- Nutzeroberfläche, z. B. für die Palettierplatte
- Chatbot zur Steuerung der Schulungszelle