

+

CROCEMS ist ein Erasmus+ Projekt, das darauf abzielt, eine Lücke in der Berufsbildung zu schließen und einen neuen Kurs zu schaffen, sich auf der die Einführung der Kreislaufwirtschaft den Produktionssektoren konzentriert, indem kollaborative Robotik für das Abfallmanagement

eingesetzt wird.





HTTPS://CROCEMS.EU/



Die Unterstützung der
Europäischen Kommission für die
Erstellung dieser Veröffentlichung
stellt keine Billigung des Inhalts
dar, der ausschließlich die
Meinung der Autoren
widerspiegelt, und die Kommission
kann nicht für die Verwendung der
darin enthaltenen Informationen
verantwortlich gemacht werden.



COLLABORATIVE ROBOTICS FOR CIRCULAR ECONOMY IN MANUFACTURING

PROJEKT CROCEMS

2021-1-E**\$**01-KA220-VET-







+

Eines der ersten
Projektergebnisse war
die Analyse des aktuellen
Bedarfs auf der
Grundlage der
Identifizierung von
Erfolgsbeispielen von
Produktionsunternehmen
, die Kreislaufwirtschaft
und Abfallmanagement
betreiben.

Unter Berücksichtigung der erforderlichen
Wissensbereiche und der pädagogischen Methoden wurden ein gemeinsamer
Lehrplan und eine
Bildungsphilosophie ausgearbeitet und optimiert, um der Vielfalt der Zielgruppen gerecht zu werden.



1. Grundlagen der kollaborativen Robotik
2. Nachhaltigkeit und Kreislaufwirtschaft im verarbeitenden Gewerbe
3. Lean Robotik Methodik
4. Zirkuläre Geschäftsmodelle für die Abfallwirtschaft
5. Zirkuläres
Strategiemapping & Wertschöpfungsnetzwerke für die Abfallwirtschaft
6. Produktentwicklungszyklus

Weitere Informationen über den Lehrgang finden Sie <u>hier</u>.

und Ökodesign



+

Das Bildungsprogramm ist auf einer MOOCplattform mit verschiedenen Schulungsressourcen verfügbar: von Videovorlesungen bis hin zu digitalen Lehrplänen, die einen flexibleren, anpassungsfähigeren, studierendenzentrierten Ansatz für das Lernen bieten.

Dieses OnlineLernsystem bietet
Ausbildern, Verwaltern
und Lernenden ein
zuverlässiges, sicheres
und integriertes System
für personalisierte
Lernumgebungen. system
of personalized learning
environments.