



EMT-SYSTEMS  
Spółka z  
ograniczoną  
odpowiedzialnością  
★★★★★ 4,6 / 5  
3 244 oceny

## Szkolenie: Programowanie robotów przemysłowych KUKA – poziom 1 (RK1)

Numer usługi 2026/04/30/5274/3525527

📍 Gliwice  
🏢 Usługa szkoleniowa  
📄 stacjonarna  
👥 Zajęcia grupowe  
🕒 19:00 h  
📅 19.10.2026 do 21.10.2026

4 300,08 PLN brutto  
3 496,00 PLN netto  
226,32 PLN brutto/h  
184,00 PLN netto/h  
333,33 PLN cena rynkowa ⓘ

## Informacje podstawowe

### Kategoria

Techniczne / Automatyka i robotyka

### Grupa docelowa usługi

Szkolenie jest adresowane do:

1. Inżynierów,
2. Programistów robotów przemysłowych,
3. Wszystkich zainteresowanych pozyskaniem i poszerzeniem wiedzy z ww. tematyki.

Szkolenie jest również skierowane dla każdej osoby, która chce uzyskać wiedzę i umiejętności odpowiednie do tego, aby programować roboty przemysłowe KUKA i rozwiązywać złożone problemy produkcyjne. W kontekście zielonej gospodarki, takie technologie wspierają transformację w kierunku bardziej ekologicznych i zrównoważonych procesów przemysłowych.

### Usługa również adresowana dla uczestników projektu

- "Opolskie Kształcenie Ustawiczne",
- "Kierunek – Rozwój",
- MP i/lub dla Uczestników Projektu NSE,
- Lubuskie Bony Rozwojowe.

*Usługa rozwojowa skierowana jest również do uczestników innych projektów.*

**Wymagania wstępne:** Brak

Minimalna liczba uczestników

6

Maksymalna liczba uczestników

10

|                                 |                                                                                                                  |
|---------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Data zakończenia rekrutacji     | 16-10-2026                                                                                                       |
| Forma prowadzenia usługi        | stacjonarna                                                                                                      |
| Liczba godzin usługi            | 19                                                                                                               |
| Podstawa uzyskania wpisu do BUR | Certyfikat systemu zarządzania jakością wg. ISO 9001:2015 (PN-EN ISO 9001:2015) - w zakresie usług szkoleniowych |

## Cel

### Cel edukacyjny

Podstawowy kurs przygotowujący uczestników do samodzielnej pracy operatora i programisty robotów przemysłowych KUKA. Usługa przygotowuje do samodzielnego uruchomienia, programowania on-line w podstawowym zakresie oraz tworzenia nowych i modyfikacji istniejących programów z wykorzystaniem specjalistycznych narzędzi cyfrowych i oprogramowania, w oparciu o nowe technologie, co jest kluczowe dla zielonej gospodarki.

### Efekty uczenia się oraz kryteria weryfikacji ich osiągnięcia i Metody walidacji

| Efekty uczenia się                                                                                                                 | Kryteria weryfikacji                                                                                                                                                                                                                | Metoda walidacji                                      |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|
| Definiuje podstawowe zasady programowania robotów przemysłowych KUKA na poziomie 1 z wykorzystaniem narzędzi cyfrowych.            | Definiuje podstawowe elementy konstrukcji, opisuje działanie układu robota KUKA i możliwości jego programowania on-line z wykorzystaniem panelu operatorskiego i narzędzi cyfrowych.                                                | Test teoretyczny z wynikiem generowanym automatycznie |
| Programuje robota przemysłowego KUKA za pomocą podstawowych metod z wykorzystaniem specjalistycznego środowiska programistycznego. | Tworzy i modyfikuje programy robota, wykorzystuje instrukcje ruchu punkt-punkt (PTP), liniowego (LIN) i po łuku (CIRC), a także parametryzuje je do konkretnych zastosowań z wykorzystaniem narzędzi programistycznych robota KUKA. | Test teoretyczny z wynikiem generowanym automatycznie |
| Wykazuje odpowiedzialność za podejmowane decyzje inżynierskie, współpracując w zespole                                             | uruchamia i bezpiecznie pracuje z robotem w trybie ręcznym i automatycznym wykorzystując panel operatorski KCP do sterowania ruchem manipulatora                                                                                    | Test teoretyczny z wynikiem generowanym automatycznie |

## Kwalifikacje

### Kompetencje

Usługa prowadzi do nabycia kompetencji.

## Warunki uznania kompetencji

Pytanie 1. Czy dokument potwierdzający uzyskanie kompetencji lub wyraźnie z nim powiązane inne dokumenty związane ze wsparciem zawierają opis efektów uczenia się?

TAK

Pytanie 2. Czy dokument lub wyraźnie z nim powiązane inne dokumenty związane ze wsparciem potwierdzają, że walidacja została przeprowadzona w oparciu o zdefiniowane w efektach uczenia się kryteria ich weryfikacji i zgodnie z zaplanowanymi metodami walidacji?

TAK

Pytanie 3. Czy dokument lub wyraźnie z nim powiązane inne dokumenty związane ze wsparciem potwierdzają zastosowanie rozwiązań zapewniających rozdzielenie procesów kształcenia i szkolenia od walidacji?

TAK

## Program

Niniejsze szkolenie ma na celu kompleksowe wsparcie osób dorosłych, które z własnej inicjatywy planują podnieść swoje umiejętności/kompetencje, umożliwiające rozwój w kierunku umiejętności zawodowych, niezbędnych do podjęcia pracy w sektorze zielonej gospodarki, ponadto niezbędnych z punktu widzenia regionalnych/lokalnych specjalizacji dla Śląska (RIS, PRT) przykładowo z branży 7.1 Automatyka przemysłowa, zautomatyzowane linie produkcyjne i 7.2 Sensory i roboty.

Szkolenie: Programowanie robotów przemysłowych KUKA – poziom 1 (RK1) może przyczynić się do rozwoju zielonych kompetencji poprzez:

- **Zwiększenie efektywności energetycznej:** Uczestnicy uczą się, jak programować roboty przemysłowe w sposób, który optymalizuje zużycie energii. Dzięki zautomatyzowanym procesom produkcyjnym można zredukować zużycie energii, co jest kluczowe dla zmniejszenia emisji gazów cieplarnianych.
- **Optymalizacja procesów produkcyjnych:** Szkolenie umożliwia uczestnikom projektowanie i wdrażanie cykli produkcyjnych, które wykorzystują roboty do automatyzacji zadań. Taka automatyzacja pozwala na bardziej efektywne wykorzystanie zasobów, co przyczynia się do redukcji odpadów i minimalizacji negatywnego wpływu na środowisko.
- **Wspieranie zrównoważonego rozwoju:** Uczestnicy szkolenia uczą się, jak stosować nowe technologie w sposób, który wspiera zrównoważony rozwój. Zrozumienie zasad dotyczących ekologicznego projektowania i wdrażania rozwiązań technologicznych pomaga w tworzeniu innowacyjnych procesów produkcyjnych, które są zgodne z zasadami zielonej gospodarki.
- **Rozwój kompetencji w zakresie innowacji technologicznych:** Szkolenie kładzie nacisk na nowe technologie, takie jak robotyka i automatyzacja. Uczestnicy uczą się, jak wprowadzać innowacje w procesach produkcyjnych, co może prowadzić do tworzenia nowych, ekologicznych rozwiązań, które zmniejszają wpływ przemysłu na środowisko.
- **Współpraca zespołowa:** Uczestnicy szkolenia uczą się pracować w zespole, co jest istotne w kontekście realizacji projektów związanych z zielonymi technologiami. Współpraca ta sprzyja wymianie wiedzy i doświadczeń, co z kolei prowadzi do wdrażania lepszych praktyk w zakresie zrównoważonego rozwoju.
- **Kultura odpowiedzialności środowiskowej:** Szkolenie podkreśla znaczenie świadomego doboru technologii i procesów pracy, co sprzyja rozwijaniu kultury odpowiedzialności za środowisko wśród pracowników. Uczestnicy są zachęceni do myślenia o długofalowym wpływie swoich decyzji na ekosystemy.

### Zakres tematyczny

Program usługi obejmuje 19 godzin dydaktycznych (1 godzina dydaktyczna to 45 min). Przerwy nie wliczają się w czas trwania usługi szkoleniowej.

Podział na część teoretyczną i praktyczną dotyczy całego programu szkolenia: część teoretyczna 5h, część praktyczna: 14h.

Dzień 1: 7 godzin dydaktycznych

Dzień 2: 8 godzin dydaktycznych

Dzień 3: 4 godziny dydaktyczne

**Program szkolenia:**

|         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|---------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Dzień 1 | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bezpieczeństwo pracy z robotem - ogólne zasady</li> <li>2. Bezpieczna praca w trybie ręcznym T1, T2 i automatycznym</li> <li>3. Elementy składowe systemu robota</li> <li>4. Typy robotów</li> <li>5. Ręczne przemieszczanie robota osiowo, liniowo wg dostępnych układów kartezjańskich, reorientacja</li> <li>6. Regulacja prędkości poruszania robotem w trybie ręcznym, przemieszczanie w trybie inkrementalnym</li> <li>7. Pozycja osobliwa - SINGULARITY</li> <li>8. Odczyt i wystawianie sygnałów cyfrowych. Ręczne sterowanie chwytnikiem</li> <li>9. Obsługa przycisków użytkownika na TeachPendancie</li> <li>10. Wyznaczanie układów współrzędnych narzędzia. TCP proste i kątowe</li> <li>11. Wyznaczanie ciężaru narzędzia i detalu</li> <li>12. Diagram obciążalności robota - PAYLOAD DIAGRAM</li> <li>13. Wyznaczanie układu współrzędnych stanowiska</li> <li>14. Określanie położenia robota w postaci kartezjańskiej</li> </ol> |
| Dzień 2 | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Pozycja HOME. Zasięg danych</li> <li>2. Współrzędne punktów (osiowe / kartezjańskie)</li> <li>3. Podstawowe instrukcje ruchu: ruch osiowy / liniowy</li> <li>4. Parametry instrukcji ruchu</li> <li>5. Sterowanie wykonaniem programu - ciągłe i krokowe</li> <li>6. Instrukcje obsługi sygnałów cyfrowych</li> <li>7. Regulacja prędkości wykonania programu</li> <li>8. Korygowanie zapisanych pozycji w programach</li> <li>9. Dokładność pozycjonowania robota w punktach programu i jej wpływ na zachowanie programu – parametr CONT</li> <li>10. instrukcje ruchu po łuku</li> <li>11. Tworzenie programów z wykorzystaniem istniejących procedur</li> <li>12. Praca robota w trybie automatycznym</li> </ol>                                                                                                                                                                                                                                |
| Dzień 3 | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Instrukcja warunkowe - IF. Sterowanie wykonaniem programu</li> <li>2. Pętle warunkowa - WHILE</li> <li>3. Wpływ zmiany układu współrzędnych stanowiska na zachowanie programu</li> <li>4. Zapisywanie programów na nośnikach pamięci</li> <li>5. Podgląd i edycja programów z poziomu komputera</li> <li>6. Ustawianie wykrywania kolizji przez robota</li> <li>7. Kalibracja (mastering) robota</li> <li>8. Tworzenie i przywracanie podstawowego backup robota</li> <li>9. Walidacja</li> </ol>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |

#### **Warunki niezbędne do osiągnięcia celu usługi:**

brak

#### **Warunki organizacyjne:**

Szkolenia prowadzone są w Laboratoriach Centrum Szkoleń Inżynierskich EMT-Systems wyposażonych w rzutnik multimedialny i tablicę suchościeralną, laptopy dla uczestników kursu oraz prowadzącego.

W przypadku osiągnięcia pełnej grupy uczestników szkolenia przy jednym stanowisku będą znajdowały się 2 osoby.

Do dyspozycji kursantów oddano 5 robotów produkcyjnych.

- 4 szt. **KUKA KR6 R900 SIXX** z serii **KR AGILUS**
- 1 szt. **KUKA KR6 R700 SIXX** z serii **KR AGILUS**

#### **Robot KUKA KR6 R900 SIXX z serii KR AGILUS**

Robot wyposażony jest w kontroler KRC4 Compact oraz panel sterujący SmartPad. Mały, lekki (52 kg) robot dzięki kompaktowym wymiarom przeznaczony może być do wielu różnych zastosowań. Można go montować podłogowo, ściennie lub sufitowo. Dzięki smukłej konstrukcji robot KR 6 pracuje nawet na minimalnej przestrzeni. Funkcja Safe Robot ułatwia efektywną współpracę człowieka z maszyną. W zadaniach manipulowania, zwłaszcza typu Pick and Place, charakteryzuje się wysoką prędkością. Umożliwia ona bardzo dobre wyniki przy minimalnych czasach cykli.

#### **Robot KUKA R700 SIXX AGILUS KRC4**

Rozwiązanie stosowane w procesach produkcji opierających się o klejenie, pakowanie, spawanie, przenoszenie.

Po odbyciu Szkolenia: Programowanie robotów przemysłowych KUKA – poziom 1 (RK1), uczestnicy mogą nabyć umiejętności, które mają bezpośredni wpływ na rozwój **zielonych miejsc pracy** i ochronę środowiska. Oto przykłady zastosowania tych umiejętności w kontekście ekologii oraz zielonej gospodarki:

- **Automatyzacja procesów recyklingowych:** Uczestnicy mogą wykorzystać umiejętności programowania robotów do automatyzacji linii recyklingowych, co zwiększa efektywność odzyskiwania materiałów oraz minimalizuje odpady. Roboty mogą być programowane do sortowania surowców wtórnych, co przyspiesza proces i zwiększa jego dokładność.
- **Zarządzanie energią w produkcji:** Umiejętność programowania robotów przemysłowych pozwala na optymalizację zużycia energii w zakładach produkcyjnych. Roboty mogą być zaprogramowane do pracy w czasie rzeczywistym, minimalizując zużycie energii podczas procesów, co przyczynia się do obniżenia emisji CO2.
- **Optymalizacja łańcucha dostaw:** Uczestnicy szkolenia mogą wykorzystać swoje umiejętności do wdrażania robotyzacji w procesach logistycznych, co przyczynia się do zmniejszenia emisji związanych z transportem. Zautomatyzowane magazyny i systemy transportowe mogą zredukować czas i energię potrzebną do przemieszczania towarów.
- **Zielona produkcja w branży budowlanej:** Wykorzystanie robotów w branży budowlanej umożliwia automatyzację procesów związanych z recyklingiem materiałów budowlanych i tworzeniem bardziej zrównoważonych struktur. Roboty mogą być wykorzystywane do precyzyjnego montażu elementów z materiałów odnawialnych
- **Przemysł spożywczy:** Automatyzacja procesów produkcji żywności z wykorzystaniem robotów przyczynia się do efektywniejszego zarządzania zasobami, co może prowadzić do zmniejszenia odpadów żywnościowych. Uczestnicy mogą projektować cykle produkcyjne, które minimalizują straty.

**Walidacja:**

Wybrana metoda walidacji szkolenia: „Test teoretyczny z wynikiem generowanym automatycznie”, dla której nie jest wymagane wprowadzenie osoby walidującej usługę w sekcji osób prowadzących. Uczestnik szkolenia wypełnia test pod koniec szkolenia w aplikacji dostępnej na komputerze w sali szkoleniowej EMT-Systems.

# Harmonogram

Liczba pozycji harmonogramu: 28

| Przedmiot / temat                                                                                                                                                 | Prowadzący       | Data realizacji zajęć | Godzina rozpoczęcia | Godzina zakończenia | Liczba godzin |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|-----------------------|---------------------|---------------------|---------------|
| <div>1 z 28</div> Bezpieczeństwo pracy z robotem - ogólne zasady, Bezpieczna praca w trybie ręcznym T1, T2 i automatycznym                                        | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 09:00               | 09:45               | 00:45         |
| <div>2 z 28</div> Przerwa kawowa                                                                                                                                  | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 09:45               | 10:15               | 00:30         |
| <div>3 z 28</div> Elementy składowe systemu robota, Typy robotów, Ręczne przemieszczanie robota osiowo, liniowo wg dostępnych układów kartezyjskich, reorientacja | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 10:15               | 11:00               | 00:45         |

| Przedmiot / temat                                                                                                         | Prowadzący       | Data realizacji zajęć | Godzina rozpoczęcia | Godzina zakończenia | Liczba godzin |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|-----------------------|---------------------|---------------------|---------------|
| 4 z 28 Regulacja prędkości poruszania robotem w trybie ręcznym, przemieszczanie w trybie inkrementalnym                   | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 11:00               | 11:45               | 00:45         |
| 5 z 28 Przerwa obiadowa                                                                                                   | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 11:45               | 12:45               | 01:00         |
| 6 z 28 Pozycja osobliwa – SINGULARITY, Odczyt i wystawianie sygnałów cyfrowych. Ręczne sterowanie chwytakiem              | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 12:45               | 13:30               | 00:45         |
| 7 z 28 Obsługa przycisków użytkownika na TeachPendancie, Wyznaczanie układów współrzędnych narzędzia. TCP proste i kątowe | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 13:30               | 14:15               | 00:45         |
| 8 z 28 Przerwa kawowa                                                                                                     | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 14:15               | 14:30               | 00:15         |
| 9 z 28 Wyznaczanie ciężaru narzędzia i detalu, Diagram obciążalności robota - PAYLOAD DIAGRAM                             | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 14:30               | 15:15               | 00:45         |
| 10 z 28 Wyznaczanie układu współrzędnych stanowiska, Określanie położenia robota w postaci kartezyjskiej                  | Tomasz Pąchalski | 19-10-2026            | 15:15               | 16:00               | 00:45         |

| Przedmiot / temat                                                                                                      | Prowadzący       | Data realizacji zajęć | Godzina rozpoczęcia | Godzina zakończenia | Liczba godzin |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|-----------------------|---------------------|---------------------|---------------|
| <b>11 z 28</b> Pozycja HOME. Zasięg danych, Współrzędne punktów (osiowe / kartezjańskie)                               | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 08:00               | 08:45               | 00:45         |
| <b>12 z 28</b> Podstawowe instrukcje ruchu: ruch osiowy / liniowy, Parametry instrukcji ruchu                          | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 08:45               | 09:30               | 00:45         |
| <b>13 z 28</b> Przerwa kawowa                                                                                          | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 09:30               | 10:00               | 00:30         |
| <b>14 z 28</b> Sterowanie wykonaniem programu - ciągle i krokowe, Instrukcje obsługi sygnałów cyfrowych                | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 10:00               | 10:45               | 00:45         |
| <b>15 z 28</b> Regulacja prędkości wykonania programu                                                                  | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 10:45               | 11:30               | 00:45         |
| <b>16 z 28</b> Przerwa obiadowa                                                                                        | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 11:30               | 12:30               | 01:00         |
| <b>17 z 28</b> Korygowanie zapisanych pozycji w programach                                                             | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 12:30               | 13:15               | 00:45         |
| <b>18 z 28</b> Dokładność pozycjonowania robota w punktach programu i jej wpływ na zachowanie programu – parametr CONT | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 13:15               | 14:00               | 00:45         |

| Przedmiot / temat                                                                                                       | Prowadzący       | Data realizacji zajęć | Godzina rozpoczęcia | Godzina zakończenia | Liczba godzin |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|-----------------------|---------------------|---------------------|---------------|
| 19 z 28 Przerwa kawowa                                                                                                  | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 14:00               | 14:30               | 00:30         |
| 20 z 28 Instrukcje ruchu po łuku, Tworzenie programów z wykorzystaniem istniejących procedur                            | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 14:30               | 15:15               | 00:45         |
| 21 z 28 Praca robota w trybie automatycznym                                                                             | Tomasz Pąchalski | 20-10-2026            | 15:15               | 16:00               | 00:45         |
| 22 z 28 Instrukcja warunkowe - IF. Sterowanie wykonaniem programu, Pętle warunkowa – WHILE                              | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 08:00               | 08:45               | 00:45         |
| 23 z 28 Wpływ zmiany układu współrzędnych stanowiska na zachowanie programu, Zapisywanie programów na nośnikach pamięci | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 08:45               | 09:30               | 00:45         |
| 24 z 28 Przerwa kawowa                                                                                                  | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 09:30               | 09:45               | 00:15         |
| 25 z 28 Podgląd i edycja programów z poziomu komputera, Ustawianie wykrywania kolizji przez robota                      | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 09:45               | 10:30               | 00:45         |
| 26 z 28 Przerwa obiadowa                                                                                                | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 10:30               | 11:15               | 00:45         |

| Przedmiot / temat                                                                          | Prowadzący       | Data realizacji zajęć | Godzina rozpoczęcia | Godzina zakończenia | Liczba godzin |
|--------------------------------------------------------------------------------------------|------------------|-----------------------|---------------------|---------------------|---------------|
| 27 z 28 Kalibracja (mastering) robota, Tworzenie i przywracanie podstawowego backup robota | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 11:15               | 11:45               | 00:30         |
| 28 z 28 Walidacja - test teoretyczny z wynikiem generowanym automatycznie                  | Tomasz Pąchalski | 21-10-2026            | 11:45               | 12:00               | 00:15         |

# Cennik

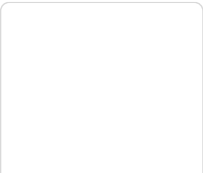
Jeżeli korzystasz z dofinansowania i usługa stanowi usługę kształcenia zawodowego lub przekwalifikowania zawodowego wraz z usługą lub dostawą towarów ściśle związaną z usługami kształcenia zawodowego lub przekwalifikowania zawodowego to możesz mieć możliwość skorzystania za zwolnienia z podatku VAT na podstawie art. 43 ust. 1 pkt 29 lit. c ustawy z dnia 11 marca 2024 r. o podatku od towarów i usług, jeśli usługa w całości jest finansowana ze środków publicznych lub § 3 ust. 1 pkt 14 rozporządzenia Ministra Finansów z dnia 20 grudnia 2013 r. w sprawie zwolnień od podatku od towarów i usług oraz warunków stosowania tych zwolnień w przypadku, gdy usługa jest finansowana w co najmniej 70% ze środków publicznych.

## Cennik

| Rodzaj ceny                               | Cena         |
|-------------------------------------------|--------------|
| Koszt przypadający na 1 uczestnika brutto | 4 300,08 PLN |
| Koszt przypadający na 1 uczestnika netto  | 3 496,00 PLN |
| Koszt osobogodziny brutto                 | 226,32 PLN   |
| Koszt osobogodziny netto                  | 184,00 PLN   |

# Prowadzący

Liczba prowadzących: 1



1 z 1
Tomasz Pąchalski



Specjalista z dziedziny Roboty przemysłowe, dedykowany prowadzący z zakresu Roboty przemysłowe. W EMT-Systems posiada dwuletnie doświadczenie w prowadzeniu zajęć dydaktycznych. Z zakresu Robotów przemysłowych przeprowadził następującą liczbę szkoleń: ok. 4.  
Specjalizacja: Roboty przemysłowe Wykształcenie: Wyższe techniczne.

## Informacje dodatkowe

### Informacje o materiałach dla uczestników usługi

Materiały szkoleniowe kursu przekazywane są kursantom w postaci skryptu z tematyki szkolenia. Kursanci otrzymują również materiały piśmiennicze (notes, długopis).

### Warunki uczestnictwa

Po dokonaniu zgłoszenia skontaktujemy się w celu potwierdzenia możliwości uczestnictwa i podpisania umowy na realizację szkolenia.

### Informacje dodatkowe

**Przed zgłoszeniem na usługę prosimy o kontakt w celu potwierdzenia dostępności wolnych miejsc.**

EMT-Systems Sp. z o. o. zastrzega sobie prawo do nieuruchomienia szkolenia w przypadku niewystarczającej liczby zgłoszeń (min. 6 uczestników).

Istnieje możliwość zwolnienia usługi z podatku VAT na podstawie § 3 ust. 1 pkt. 14 rozporządzenia Ministra Finansów z dnia 20.12.2013r. w sprawie zwolnień od podatku od towarów i usług oraz warunków stosowania tych zwolnień (DZ.U.2013, poz. 1722 z późn. zm.), w przypadku, gdy Przedsiębiorca/Uczestnik otrzyma dofinansowanie na poziomie co najmniej 70% ze środków publicznych. Warunkiem zwolnienia jest dostarczenie do firmy szkoleniowej stosownego oświadczenia na co najmniej 1 dzień roboczy przed szkoleniem. W innej sytuacji należy doliczyć podatek VAT w wysokości 23%.

Została podpisana umowa z WUP Kraków.

Zawarto umowę z WUP w Toruniu w ramach Projektu Kierunek – Rozwój.

Poczęstunek kawowy i obiadowy nie jest wliczony w cenę kursu.

## Adres

ul. Bojkowska 35A  
44-100 Gliwice  
woj. śląskie

Siedziba Centrum Szkoleń Inżynierskich, na którą składają się biura, pracownie i laboratoria szkoleniowe – znajduje się w doskonałej lokalizacji, niedaleko zjazdu z A4 (zjazd Sośnica). Szkolenia prowadzone są w budynku nr 3 Cechownia przy ulicy Bojkowskiej 35A na terenie kompleksu inwestycyjnego "Nowe Gliwice".

### Udogodnienia w miejscu realizacji usługi

- Klimatyzacja
- Wi-fi
- Laboratorium komputerowe

# Kontakt



**AGNIESZKA FRANC**

**E-mail** [agnieszka.franc@emt-systems.pl](mailto:agnieszka.franc@emt-systems.pl)

**Telefon** (+48) 501 322 109