

揭阳职业技术学院教学日历

二〇二五 ~ 二〇二六 学年第二学期

授课计划时数:	54	学时
授课周数:	18	周
每周教学时数:	3	学时

专 业 工业机器人技术

班 别 工业机器人 241、3+241

任课教师 杨小佳

课程名称 工业机器人仿真

教材名称 工业机器人离线编程与仿真技术

系主任（签名） _____

二〇二六年 三 月 一 日 填

周次	日期	时数	教学方式	教学内容	备注
一	3月2日至 3月8日	3	讲授 上机	第一章 初识离线编程与仿真软件	
二	3月9日至 3月15日	3	讲授 上机	第二章 创建机器人仿真工作站	
三	3月16日至 3月22日	3	讲授 上机	第二章 创建机器人仿真工作站	
四	3月23日至 3月29日	3	讲授 上机	第三章 创建工作站要素	
五	3月30日至 4月5日	3	讲授 上机	第三章 创建工作站要素	
六	4月6日至 4月12日	3	讲授 上机	第四章 创建仿真工作站动态效果	清明放假
七	4月13日至 4月19日	3	讲授 上机	第四章 创建仿真工作站动态效果	
八	4月20日至 4月26日	3	讲授 上机	第四章 创建仿真工作站动态效果	
九	4月27日至 5月3日	3	讲授 上机	第五章 仿真工作站逻辑的连接与程序的编辑	五一放假

十	5月4日至 5月10日	3	讲授 上机	第五章 仿真工作站逻辑的连接与程序的编辑	
十一	5月11日至 5月17日	3	讲授 上机	第五章 仿真工作站逻辑的连接与程序的编辑	
十二	5月18日至 5月24日	3	讲授 上机	第五章 仿真工作站逻辑的连接与程序的编辑	
十三	5月25日至 5月31日	3	讲授 上机	第六章 机器人工作站简单离线轨迹编程	
十四	6月1日至 6月7日	3	讲授 上机	第六章 机器人工作站简单离线轨迹编程	
十五	6月8日至 6月14日	3	讲授 上机	第六章 机器人工作站简单离线轨迹编程	
十六	6月15日至 6月21日	3	讲授 上机	第七章 基于机器人-变位机系统的焊接作业编程	端午节放假
十七	6月22日至 6月28日	3	讲授 上机	第七章 基于机器人-变位机系统的焊接作业编程	
十八	6月29日至 7月5日	3	讲授 上机	第七章 基于机器人-变位机系统的焊接作业编程	

说明：此表一式四份，由任课教师填写，于开学前一周内交系办公室，由系主任审核。一份由教师保存；一份由教师所在系办公室和学生所在系办公室作为“教师业务档案”保存；一份送教务处备案。