

揭阳职业技术学院教学日历

二〇二五 ~ 二〇二六 学年第一学期

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 机电一体化技术

班别 机电一体化技术（三二分段）241

任课教师 吴佳楷

课程名称 机器人技术基础

教材名称 工业机器人技术基础（第2版）

系主任（签名） _____

二〇二五年 九月十日填

揭阳职业技术学院教务处编制

周次	日期	时数	教学方式	教学内容
一	9月8日至 9月14日	4	讲授	第一章 工业机器人概述 1.机器人的由来与定义 2.工业机器人的发展概况
二	9月15日至 9月21日	2	讲授	第二章 工业机器人的分类 根据拓扑结构的分类
三	9月22日至 9月28日	4	讲授	第二章 工业机器人的分类 根据坐标系的分类与根据控制方式的分类
四	9月29日至 10月5日	2	讲授	第三章 工业机器人的组成和技术参数 工业机器人的组成
五	10月6日至 10月12日	4	讲授	第三章 工业机器人的组成和技术参数 工业机器人的技术参数
六	10月13日至 10月19日	2	讲授	第四章 工业机器人运动学基础 工业机器人的轴与坐标系、工业机器人的位姿描述与坐标变换
七	10月20日至 10月26日	4	讲授	第四章 工业机器人运动学基础 工业机器人的位姿描述与坐标变换、工业机器人运动学计算、工业机器人轨迹规划
八	10月27日至 11月2日	2	讲授	第五章 工业机器人机械结构 工业机器人末端操作器、腕部、手臂、腰部和机座
九	11月3日至 11月9日	4	讲授	第五章 工业机器人机械结构 工业机器人传动装置
十	11月10日至 11月16日	2	讲授	第五章 工业机器人机械结构 工业机器人传动装置、工业机器人运动简图

十一	11月17日 至 11月23日	4	讲授	第六章 工业机器人感觉系统 工业机器人传感器概述、位置、位移传感器、角速度传感器、接近觉传感器
十二	11月24日 至 11月30日	2	讲授	第六章 工业机器人感觉系统 工业机器人触觉传感器、力/扭矩传感器、视觉传感器、其他外部传感器及传感器的综合应用
十三	12月1日 至 12月7日	4	讲授	第七章 工业机器人控制系统 工业机器人控制系统的功能与特点 工业机器人控制系统的组成 工业机器人控制方式
十四	12月8日 至 12月14日	2	讲授	第八章 工业机器人编程技术 工业机器人编程概述 工业机器人的在线编程
十五	12月15日 至 12月21日	4	讲授	第八章 工业机器人编程技术 工业机器人的离线编程与语言 工业机器人离线编程实例
十六	12月22日 至 12月28日	2	讲授	第八章 工业机器人编程技术 工业机器人离线编程实例
十七	12月29日 至 1月4日	4	讲授	第九章 工业机器人典型应用 工业机器人的外围设备
十八	1月5日 至 1月11日	2	讲授	期末总复习

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。

揭阳职业技术学院教学日历

二〇二三 ~ 二〇二四 学 年 第 一 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 机电一体化

任课教师 杨小佳

课程名称 机电一体化三二 221

教材名称 《工业机器人技术基础》

系主任（签名） _____

二〇二三年八月三十日填

揭阳职业技术学院教务处编制

周次	日期	时数	教学方式	教学内容
二	9月4日至 9月10日	3	讲授	第一章 工业机器人概述 1.机器人的由来与定义 2.工业机器人的发展概况
三	9月11日至 9月17日	3	讲授	第二章 工业机器人的分类 根据拓扑结构的分类
四	9月18日至 9月24日	3	讲授	第二章 工业机器人的分类 根据坐标系的分类与根据控制方式的分类
五	9月25日至 10月1日	3	讲授	第三章 工业机器人的组成和技术参数 工业机器人的组成
六	10月2日至 10月8日	3	讲授	第三章 工业机器人的组成和技术参数 工业机器人的技术参数
七	10月9日至 10月15日	3	讲授	第四章 工业机器人运动学基础 工业机器人的轴与坐标系、工业机器人的位姿描述与坐标变换
八	10月16日至 10月22日	3	讲授	第四章 工业机器人运动学基础 工业机器人的位姿描述与坐标变换、工业机器人运动学计算、工业机器人轨迹规划
九	10月23日至 10月29日	3	讲授	第五章 工业机器人机械结构 工业机器人末端操作器、腕部、手臂、腰部和机座
十	10月30日至 11月5日	3	讲授	第五章 工业机器人机械结构 工业机器人传动装置
十一	11月6日至 11月12日	3	讲授	第五章 工业机器人机械结构 工业机器人传动装置、工业机器人运动简图

十二	11月13日 至 11月19日	3	讲授	第六章 工业机器人感觉系统 工业机器人传感器概述、位置、位移传感器、角速度传感器、接近觉传感器
十三	11月20日 至 11月26日	3	讲授	第六章 工业机器人感觉系统 工业机器人触觉传感器、力/扭矩传感器、视觉传感器、其他外部传感器及传感器的综合应用
十四	11月27日 至 12月3日	3	讲授	第七章 工业机器人控制系统 工业机器人控制系统的功能与特点 工业机器人控制系统的组成 工业机器人控制方式
十五	12月4日 至 12月10日	3	讲授	第八章 工业机器人编程技术 工业机器人编程概述 工业机器人的在线编程
十六	12月11日 至 12月17日	3	讲授	第八章 工业机器人编程技术 工业机器人的离线编程与语言 工业机器人离线编程实例
十七	12月18日 至 12月26日	3	讲授	第八章 工业机器人编程技术 工业机器人离线编程实例
十八	12月27日 至 1月3日	3	讲授	第九章 工业机器人典型应用 工业机器人的外围设备

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。