

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:	64	学时
授课周数:	16	周
每周教学时数:	4	学时

专业 机电一体化技术

班别 241（现代学徒制）

任课教师 徐其航、吴佳楷

课程名称 工业机器人编程与操作

教材名称 工业机器人编程与操作

系主任（签名） _____

二〇二六年 3 月 13 日填

周次	日期	时数	教学方式	教学内容	备注
1	3月2日至 3月8日	4	理论	工业机器人安全规范、基本分类及系统组成	
2	3月9日至 3月15日	4	理论	工业机器人坐标系分类、示教再现核心原理	
3	3月16日至 3月22日	4	理论	广数、巨轮工业机器人基本型号、结构差异及适用领域，基础操作规范	
4	3月23日至 3月29日	4	理论	广数工业机器人示教器基础操作、单个材料搬运点位设定	
5	3月30日至 4月5日	4	理论	广数工业机器人单个材料搬运全流程实操	
6	4月6日至 4月12日	4	理论	广数工业机器人相关传感器介绍	
7	4月13日至 4月19日	4	理论	广数工业机器人多个材料搬运操作逻辑、多路径规划方法	
8	4月20日至 4月26日	4	理论	广数工业机器人多个材料搬运多点位设置及常见故障排查	
9	4月27日至 5月3日	4	理论	巨轮机器人关节、工具、用户坐标系的定义及标定原理	
10	5月4日至 5月10日	4	理论	巨轮机器人三类坐标系标定步骤及验证方法	
11	5月11日至 5月17日	4	理论	巨轮流水线机器人拆码垛核心流程、路径规划要点	
12	5月18日至 5月24日	4	理论	巨轮流水线工业机器人IO口工作原理与应用	
13	5月25日至 5月31日	4	理论	巨轮流水线机器人拆码垛与流水线协同操作	

14	6月1日 至 6月7日	4	理论	巨轮视觉检测机器人组成、工作原理及视觉系统调试	
15	6月8日 至 6月14日	4	理论	巨轮视觉检测机器人分拣参数设置及全流程分拣实操	
16	6月15日 至 6月21日	4	理论	复盘广数机器人搬运相关核心知识与实操要点，针对性补弱	

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。