

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 251、3+251

任课教师 方春城

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 三 月 一 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	3	实训	工业机器人介绍及其分类； 机器人坐标系介绍； 工业机器人工作原理； 示教盒介绍及机械臂移动。	
2	3月9日至 3月15日	3	实训	移动指令介绍； 完成 MOVJ、MOVL、MOVC 基本动作。	
3	3月16日至 3月22日	3	实训	完成机械臂移动操作； 单个材料搬运编程及实现一。	
4	3月23日至 3月29日	3	实训	单个材料搬运编程及实现一。	
5	3月30日至 4月5日	3	实训	单个材料搬运编程及实现二。	
6	4月6日至 4月12日	3	实训	输出指令、等待指令认识与应用。	
7	4月13日至 4月19日	3	实训	单个材料搬运考核。	

8	4月20日 至 4月26日	3	实训	平移指令、循环指令认识与应用。	
9	4月27日 至 5月3日	3	实训	多个材料搬运编程。	
10	5月4日 至 5月10日	3	实训	多个材料搬运编程。	
11	5月11日 至 5月17日	3	实训	巨轮视觉检测机器人结构、示教器介绍； 完成机器人示教点定点操作。	
12	5月18日 至 5月24日	3	实训	完成机器人示教点定点操作。	
13	5月25日 至 5月31日	3	实训	巨轮视觉检测机器人完成单个材料搬运。	
14	6月1日 至 6月7日	3	实训	机器人传感器技术； 根据传感器判断结果完成上料区搬运材料到 检测区的任务。	

15	6月8日 至 6月14日	3	实训	根据传感器判断结果完成上料区搬运材料到检测区的任务； 通信技术、图形处理。	
16	6月15日 至 6月21日	3	实训	完成材料检测并搬到下料区的任务。	
17	6月22日 至 6月28日	3	实训	多个材料搬运考核。	
18	6月29日 至 7月5日	3	实训	多个材料搬运考核。	

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。