

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 241 (三二)

任课教师 胡泽枫

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) _____

二〇二五年 九 月 五 日 填

周次	日期	时数	教学方式	教学内容	备注
一	9月8日至 9月14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。	
二	9月15日至 9月21日	3	实训	移动指令介绍； 完成 MOVJ、MOVL、MOVC 基本动作。	
三	9月22日至 9月28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。	
四	9月29日至 10月5日	3	实训	单个材料搬运编程及实现一。	国庆放假
五	10月6日至 10月12日	3	实训	单个材料搬运编程及实现二。	国庆放假
六	10月13日至 10月19日	3	实训	输出指令、等待指令认识与应用。	
七	10月20日至 10月26日	3	实训	单个材料搬运考核。	

八	10月27日 至 11月2日	3	实训	平移指令、循环指令认识与应用。	
九	11月3日 至 11月9日	3	实训	多个材料搬运编程。	
十	11月10日 至 11月16日	3	实训	多个材料搬运编程。	
十一	11月17日 至 11月23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。	
十二	11月24日 至 11月30日	3	实训	完成机器人示教点定点操作。	
十三	12月1日 至 12月7日	3	实训	巨轮视觉检测机器人完成单个材料搬运。	
十四	12月8日 至 12月14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。	

十五	12月15日 至 12月21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。	
十六	12月22日 至 12月28日	3	实训	完成材料检测并搬到下料区的任务。	
十七	12月29日 至 1月4日	3	实训	多个材料搬运考核。	
十八	1月5日 至 1月11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。