

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:	36 学时
授 课 周 数:	18 周
每周教学时数:	2 学时

专 业 工业机器人技术
班 别 机器人 241、241 (3+)
任课教师 胡泽枫、林博、陈沛冰
课程名称 工业机器人综合应用实训
教材名称 无

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	2	讲授 演示 指导	项目1: 协作机器人认知与操作(实训平台认知、硬件组成学习)	
二	3月9日至 3月15日	2	讲授 演示 指导	项目1: 协作机器人认知与操作(开关机/急停操作、示教器基础使用)	
三	3月16日至 3月22日	2	讲授 演示 指导	项目1: 协作机器人认知与操作(手动控制、零点校准、故障处理)	
四	3月23日至 3月29日	2	讲授 演示 指导	项目2: 协作机器人示教编程(拖动示教方法、示教点配置)	
五	3月30日至 4月5日	2	讲授 演示 指导	项目2: 协作机器人示教编程(运动指令应用、循迹编程调试)	
六	4月6日至 4月12日	2	讲授 演示 指导	项目3: 协作机器人IO配置及应用(IO接线与配置、手爪安装)	清明放假
七	4月13日至 4月19日	2	讲授 演示 指导	项目3: 协作机器人IO配置及应用(等待指令编程、工具拾取实操)	
八	4月20日至 4月26日	2	讲授 演示 指导	项目4: 协作机器人进阶编程(逻辑指令学习、搬运程序编写)	
九	4月27日至 5月3日	2	讲授 演示 指导	项目4: 协作机器人进阶编程(码垛型设计、码垛程序调试)	五一放假
十	5月4日至 5月10日	2	讲授 演示 指导	项目4: 协作机器人进阶编程(进阶编程综合实训)	
十一	5月11日至 5月17日	2	讲授 演示 指导	项目5: 协作机器人坐标系标定(工具坐标系标定方法与实操)	
十二	5月18日至 5月24日	2	讲授 演示 指导	项目5: 协作机器人坐标系标定(工件坐标系标定、涂胶编程)	
十三	5月25日至 5月31日	2	讲授 演示 指导	项目6: 协作机器人与PLC通讯(通讯参数配置、PLC程序编写)	
十四	6月1日至 6月7日	2	讲授 演示 指导	项目6: 协作机器人与PLC通讯(通讯测试、上下料程序设计)	

十五	6月8日 至 6月14日	2	讲授 演示 指导	项目 6: 协作机器人与 PLC 通讯 (协同作业 调试、综合实训)	
十六	6月15日 至 6月21日	2	讲授 演示 指导	项目 7: 协作机器人视觉装配应用 (智能相机 安装调试、目标检测配置)	端午节 放假
十七	6月22日 至 6月28日	2	讲授 演示 指导	项目 7: 协作机器人视觉装配应用 (坐标系转 换、视觉装配编程)	
十八	6月29日 至 7月5日	2	讲授 演示 指导	项目 7: 协作机器人视觉装配应用 (综合调试、 实训总结)	

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。