

# 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:	64	学时
授 课 周 数:	16	周
每周教学时数:	4	学时

专 业 工业机器人技术

班 别 工业机器人 251、251 (3+)

任课教师 杨小佳

课程名称 工业机器人技术基础

教材名称 《工业机器人技术基础》

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				
二	9月15日至 9月21日				
三	9月22日至 9月28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	
四	9月29日至 10月5日	4	讲授	第二章 工业机器人的分类 根据拓扑结构的分类	
五	10月6日至 10月12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	
六	10月13日至 10月19日	4	讲授	第三章 工业机器人的组成和技术参数 工业机器人的组成	
七	10月20日至 10月26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	
八	10月27日至 11月2日	4	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	
九	11月3日至 11月9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	

十	11月10日至 11月16日	4	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	
十一	11月17日至 11月23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	
十二	11月24日至 11月30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、工业机器人运动简图	
十三	12月1日至 12月7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	
十四	12月8日至 12月14日	4	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	
十五	12月15日至 12月21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	
十六	12月22日至 12月28日	4	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	
十七	12月29日至 1月4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	
十八	1月5日至 1月11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	

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。