

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： | 6 | 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

课程名称 机器人视觉与传感技术

教材名称 工业机器人视觉技术应用

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 | 6 | 讲授 演示 指导 | 1.1 机器视觉基础 3.1: 图像处理技术基础与 Smart3 软件安装 | 1、分两组,周三单双周上课,周五两组都要上课。 2、周三主要讲解第1章与第5章,内容是硬件与系统分析。 3、周五上视觉软件实操。 |
| 二 | 3月9日至 3月15日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 1.1 机器视觉基础 4.1: 灰度化与二值化 | |
| 三 | 3月16日至 3月22日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.1 硬件设备选型(光源) 4.2: 形态学处理 | |
| 四 | 3月23日至 3月29日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.1 硬件设备选型(光源) 4.3: 找圆与找直线工具 | |
| 五 | 3月30日至 4月5日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.2 硬件设备选型(相机) 4.4: 边缘检测与轮廓提取 | |
| 六 | 4月6日至 4月12日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.2 硬件设备选型(相机) 4.5: 特征提取与匹配 | |
| 七 | 4月13日至 4月19日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.3: 硬件设备选型(镜头) 4.6: 图像滤波与噪声去除 | |
| 八 | 4月20日至 4月26日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.3: 硬件设备选型(镜头) 4.7: 图像增强与对比度调整 | |
| 九 | 4月27日至 5月3日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.4: 相机标定(标定板、标定方法) 4.8: 目标检测与分割 | 五一放假 |
| 十 | 5月4日至 5月10日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 2.4: 相机标定(标定板、标定方法) 4.9: 尺寸测量与精度分析 | |
| 十一 | 5月11日至 5月17日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.1: 机器人视觉系统集成(识别案例) 6.1: 三维重建与点云处理 | |
| 十二 | 5月18日至 5月24日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.1: 机器人视觉系统集成(识别案例) 6.2: 机器视觉与机器人控制集成 | |
| 十三 | 5月25日至 5月31日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.2: 机器人视觉系统集成(检测案例) 6.3: 工业检测应用案例(1) | |
| 十四 | 6月1日 | 6 | 讲授 | 5.2: 机器人视觉系统集成(检测案例) | |

| | | | | | |
|----|---------------------|---|----------------|--|-----------|
| | 至 6月7日 | | 演示 指导 | 6.3: 工业检测应用案例(2) | |
| 十五 | 6月8日 至 6月14日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.3: 机器人视觉系统集成(定位案例) 6.4: 自动驾驶应用案例(1) | |
| 十六 | 6月15日 至 6月21日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.3: 机器人视觉系统集成(定位案例) 6.4: 自动驾驶应用案例(2) | 端午节 放假 |
| 十七 | 6月22日 至 6月28日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.4: 机器人视觉系统集成(测量案例) 6.5: 医疗影像应用案例(1) | |
| 十八 | 6月29日 至 7月5日 | 6 | 讲授 演示 指导 | 5.4: 机器人视觉系统集成(测量案例) 6.5: 医疗影像应用案例(2) | |

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。