

课程教学进度计划表

一、基本信息

课程名称	工业机器人操作与调试				
课程代码	0010167	课程序号	4583	课程学分/学时	4/64
授课教师	周娟、宗爱芹	教师工号	19066/22665	专/兼职	专职/兼职
上课班级	机电 23-2	班级人数	29	上课教室	第 8-15 周 (1-6 节) 工训楼 125-3 第 16, 19 周 (1-8 节) 校外场地
答疑安排	线下时间：周四 下午 12: 30-16: 00 ， 线下地点： 职业技术学院 427 线上时间、地点：随时可通过微信或腾讯会议沟通 联系方式： 18918097549/邮件/微信预约与沟通				
课程号/课程网站	https://mooc1.chaoxing.com/course/208740752.html				
选用教材	工业机器人应用技术入门，制造云科技，徐忠想等主编，机械工业出版社				
参考教材与资料					

课次	课时	教学内容	教学方式	作业	任课教师
1 (8)	2	工业机器人由来和特点 工业机器人的发展及现状	讲课	课后习题	宗爱芹
2 (8)	2	工业机器人的分类	讲课	课后习题	宗爱芹
3 (8)	2	学会点动机器人 实验一 点动机器人	讲课	课后习题	宗爱芹
4 (9)	2	工业机器人的基本结构	讲课	课后习题	宗爱芹
5 (9)	2	工业机器人的性能参数 工业机器人安全注意事项	讲课	课后习题	宗爱芹
6 (9)	2	工业机器人相关基础概念	讲课	课后习题	宗爱芹

		工业机器人的示教再现功能 工业机器人的编程方式 工业机器人的编程语言			
7 (10)	2	了解 FANUC 工业机器人基本情况 认识 FANUC 工业机器人系统的构成, 示教器 和控制柜的构成	讲课	课后习题	宗爱芹
8 (10)	2	学会手动示教; 掌握机器人工具坐标系和用户坐标系的设置和 激活方法	讲课	课后习题	宗爱芹
9 (10)	2	实验二学会坐标系的设置	讲课	课后习题 预习实验 报告	宗爱芹
10 (11)	2	了解机器人基本运动指令 学会创建机器人程序 学会管理工业机器人程序 学会编辑和执行工业机器人程序 学会执行工业机器人程序	实验	完成实验 报告	宗爱芹
11 (11)	2	实验三 轨迹编辑及手动执行程序	实验	完成实验 报告	宗爱芹
12 (11)	2	实验四 指令的编辑			宗爱芹
13 (12)	2	FANUC 工业机器人的 I/O 信号	讲课	课后习题	宗爱芹
14 (12)	2	掌握 FANUC 工业机器人的常用程序指令, 如 I/O 指令, 运动指令	讲课	课后习题	宗爱芹
15 (12)	2	掌握 FANUC 工业机器人的其他常用程序指 令, 如计时器指令, 标签指令	讲课	课后习题	宗爱芹
16 (13)	2	掌握 FANUC 工业机器人的常用程序指令, 如 寄存器指令, 偏移指令等	讲课	课后习题	宗爱芹
17 (13)	2	过程测试	讲课	课后习题	周娟
18 (14)	2	实验五: 控制指令 (一)	讲课	课后习题	周娟
19 (14)	2	实验五: 控制指令 (二)	讲课	课后习题 预习实验 报告	周娟

20 (14)	2	学会自动执行 PNS,RSR 程序的方法 实验六：程序执行	实验		周娟
21 (15)	2	了解工业机器人基本保养的方法 学会并操作 FANUC 工业机器人的零点复归方法	实验		周娟
22 (15)	2	学会 FANUC 工业机器人系统文件的备份和加载 实验七：备份与加载	讲课		周娟
24 (15)	2	操作测试	实验		周娟
25	2	工业机器人机械夹爪组装	操作		周娟
26	2	工业机器人机械夹爪电气调试	操作		周娟
27	2	工业机器人机械夹爪电气调试	操作		周娟
28	2	工业机器人电气准备	操作		周娟
29	2	工业机器人电气系统接线、调试	操作		周娟
30	2	工业机器人电气系统接线、调试	操作		周娟
31	2	工业机器人零点标定, I/O 配置等	操作		周娟
32	2	工业机器人虚拟工作站搭建及调试	测试		周娟

二、课程教学进度安排

三、考核方式

总评构成	占比	考核方式
1	35%	期末测试
X1	30%	过程测试
X2	15%	实验及报告
X3	10%	操作测试
X4	10%	考勤, 课堂表现及课后作业

任课教师:

周娟、宗爱芹

系主任审核:



日期: 2024. 3. 1