

课程教学进度计划表

一、基本信息

课程名称	机电传动与控制				
课程代码	0070056	课程序号	4544	课程学分/学时	3/48
授课教师	周娟	教师工号	19066	专/兼职	专职
上课班级	机电 22-1	班级人数	18	上课教室	1-4 周: 周四 1-4 节 周五 1-8 节, 工训楼 125-3
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-ans/courseportal/227858158.html				
选用教材	工业机器人系统集成与应用, 林燕文, 机械工业出版社				
参考教材与资料					

二、课程教学进度安排

课次	课时	教学内容	教学方式	作业
1 (1)	2	工业机器人工作站系统的构成及特点 工业机器人末端执行器的类型及工作原理 工业机器人工作站外围设备, 工业机器人工作站人机界面	讲课	课后习题
2 (1)	2	工业机器人的分类及选择, 技术参数, 选择依据	讲课	课后习题
3 (1)	2	FANUC 工业机器人基本情况回顾	讲课	课后习题
4 (1)	2	ABB 工业机器人基本概况及操作	讲课	课后习题
5 (1)	2	实验一 自动工具更换-1	讲课	实验报告
6 (1)	2	实验一 自动工具更换-2	讲课	实验报告
7 (2)	2	工业机器人控制器的结构及组成, 控制器 I/O 通信 工业机器人的外部控制 (自动运行机器人程序)	讲课	课后习题
8 (2)	2	基于 PLC 的工业机器人工作站系统集成	讲课	课后习题

		工业机器人系统外部通信方式 工业机器人工作站 PLC 控制系统的构成		
9 (2)	2	焊接机器人系统介绍, 弧焊工业机器人工作站	讲课	课后习题
10 (2)	2	点焊机器人工作站介绍	实验	预习实验
11 (2)	2	喷涂机器人工作站, 装配机器人工作站,	实验	完成实验报告
12 (2)	2	去毛刺机器人工作站, 数控加工机器人工作站		完成实验报告
13 (3)	2	实验二 未成品物料搬运-1	讲课	课后习题
14 (3)	2	实验二 未成品物料搬运-2	讲课	课后习题
15 (3)	2	实验三-1 码垛编程-1	实验	完成实验报告
16 (3)	2	实验三-2 码垛编程-2	实验	完成实验报告
17 (3)	2	实验四-1 使用 Roboguide 软件搭建 FANUC 工业机器人搬运工作站	讲课 操作	实验报告
18 (3)	2	实验四-2 FANUC 机器人搬运虚拟工作站的调试和运行	操作	实验报告
19 (4)	2	实验五 工业机器人视觉系统设置	操作	实验报告
20 (4)	2	实验六 功能模块选择编程与实现	操作	实验报告
21 (4)	2	实验七 基于 PLC 的机器人集成应用工作站	操作	实验报告
22 (4)	2	实验七 基于 PLC 的机器人集成应用工作站	操作	实验报告
23 (4)	2	课堂小测试	测试	
24 (4)	2	操作测试	测试	

三、考核方式

总评构成	占比	考核方式
1	35%	期末测试
X1	25%	课堂小测试
X2	15%	操作测试
X3	15%	实验及报告
X4	10%	考勤, 课堂表现及课后作业

任课教师:

周娟

系主任审核:



日期:

2024. 3. 1