

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	教师工号	19066	专/兼职	专职
上课班级	机电 23-1	班级人数	41	上课教室	1~6,11 周周一 7~8 节二教 201; 1~6 周周三 1~2 节工训楼 125-3 1 周周三 7~8 节二教 101 1~4 周周四 11~12 节二教 105; 2~9 周周三 7~8 节工训楼 125-3 10~13 周周三 7~8 节 三教 114 12~13 周周一 7~8 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/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					

二、课程教学进度安排

课次	课时	教学内容	教学方式	作业
1	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
2	2	工业机器人的分类	讲课	课后习题
3	2	学会点动机器人 实验一 点动机器人	讲课	课后习题
4	2	工业机器人的基本结构	讲课	课后习题

5	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
6	2	工业机器人相关基础概念 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	讲课	课后习题
7	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
8	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
9	2	实验二学会坐标系的设置	讲课	课后习题 预习实验报告
10	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
11	2	实验三 轨迹编辑及手动执行程序	实验	完成实验报告
12	2	实验四 指令的编辑		
13	2	FANUC 工业机器人的 I/O 信号	讲课	课后习题
14	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
15	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
16	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
17	2	学会自动执行 PNS, RSR 程序的方法		
18	2	过程测试	讲课	课后习题
19	2	实验五: 控制指令 (一)	讲课	课后习题

20	2	实验五：控制指令（二）	讲课	课后习题 预习实验报告
21	2	实验六：程序执行	实验	
22	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	
23	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	
24	2	工业机器人机械夹爪组装	实验	
25	2	工业机器人机械夹爪电气调试	操作	
26	2	工业机器人机械夹爪电气调试	操作	
27	2	工业机器人电气准备	操作	
28	2	工业机器人电气系统接线、调试	操作	
29	2	工业机器人工作站仿真	操作	
30	2	工业机器人零点标定，I/O 配置等	操作	
31	2	操作测试	操作	
32	2	总复习	操作	

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

（签名）

系主任审核：



（签名）

日期：

2024. 3. 1