# 業 傷 大 学 信息科学与工程学院 生产实习报告

课程名称		生产实习	
题	目	生产实习报告	
院(系)别		信息科学与工程学院	
专	<u>\ </u>	自动化	
级	别	2017	
学	号	1715321010	
姓	名	侯锐达	
指导老师		郑义民、李平	

2021年 1 月 8 日

## 一. 实习时间地点

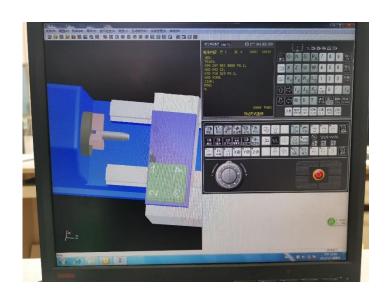
厦门集美职业技术学校,时间为2021年1月3和1月7日。

## 二. 实习内容和实习流程

1月3日:进行数控车床编程实操学习,3号早上首先在机房进行车床编程学习,下图是 GSK980-TD 数车编程指令及相关知识图:

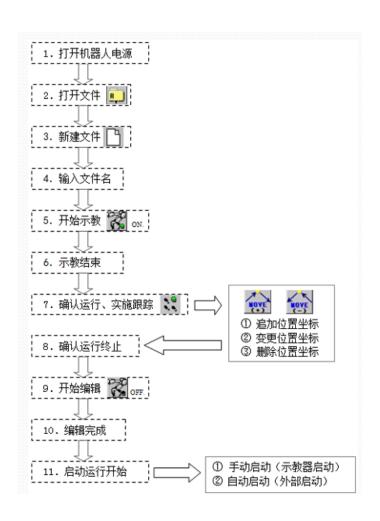


上机输入指令图:



3号下午我们去场地进行实际车窗操作,先是由带队陈老师介绍机器, 分配给我们一个塑料棍车床打磨任务,然后我们分组进行操作,在车床上输 入程序,可以完成自主操作,大家分工协作,经过三号一天的实习,我们不 仅学到了仿真的数控车床编程,还进行了实践车床操作,基本掌握了车窗的 操作。

1月7日: 我们进行了机器人焊接学习,在7号上午,我们首先进行理论学习,刘老师给我们做了深刻地讲解,对机器人焊接的基本操作及应用做了详细地介绍,我们还学习了机器人焊接的编程,学习了直线插补法和圆弧插补法,下图为示教编程及运行流程图:



#### 下图为插补命令及运动方式:

插补命令4	运 劼 方 式₽
点到点插补命令: MOVEP↓ 描述点到点的运动, 又称 PTP↓ 英译: MOVE (移动); Point (点)↓	-6 °
直线插补命令: MOVEL↔ 描述机器人从该点到下一点运行一段线段↔ 英译: MOVE (移动); Linear (直线)↔	<b>→</b>
圆弧插补 <mark>命令:</mark> MOVEC↓ 描述机器人通过 3 点运行一条圆弧的轨迹↓ 英译:Circular(圆弧)↓	
直线摆动插补命令: MOVELW↓ 描述机器人运行一条直线摆动的轨迹↓ 英译: Linear-Weaving (直线摆动)↓	
弧线摆动插补命令:MOVECW↓ 描述机器人运行一条圆弧摆动的轨迹↓ 英译:Circular-Weaving(圆弧摆动)↓	\$ \$ \$.

在学习完了理论知识后,7号下午我们就开始实践操作,老师这次给我们每个人都分配了任务,要求我们自己编程做一个圆弧焊接,因为是第一次操作,我们只需要在一张纸上过点,随后再焊接。在每个人完成任务后,老师带领下将成品焊接出来,下图:



以上就是我们为期两天的实习的内容和过程,可以说是非常丰富的。

#### 三. 实习问题及解决方案:

在实习过程中,出现了一些问题,但都得到了很好的解决,在第一天,我们车床实际操作时,因为车床有自动归零操作,但我们组的成员都忘记了怎么操作,只能手动去调零,后来,老师来又细心地教了我们一遍调零,这个问题得到了很好的解决;第二天,在进行机器人焊接的时候,我们组刚开始都不会用操控器对点,在寻求老师和同学的帮助后,我们完成了对点和之后的任务。

### 四. 实习心得

通过为期两天的生产实习,我收获颇丰,首先是对车床操作和机器人焊接工艺有了一个基本的了解,对其实际操作有了基本的涉及,了解到现代自动化工厂的工作方式,对所学习的书本上的知识有了实际的认识。其次,在经过两天的实际操作后,我的动手能力、思考能力和团队协作能力都得到了很好的锻炼,我国是一个工业大国,作为新时代的大学生,我们不仅要对工业有理论上的理解,还要亲手去实践工业上的操作。总之,这次生产实习是非常有必要而且有意义的,"纸上得来终觉浅,绝知此事要躬行"实践一直是当代教育必不可少的一部分。

最后附上此次生产实习的合照图:

