

# 基于 MHJF 的机器人技术和物料搬运 I

## 课程大纲

|      |                  |
|------|------------------|
| 目录编号 | 88-5003-0000ZH   |
| 类别   | 机器人技术            |
| 时长   | 15 小时            |
| 先修课程 | 基于 MHJF 的高级机器人编程 |

### 课程介绍

#### 单元 1: 介绍 RMH

RMH 是什么？  
 机器人单元 - 回顾  
 RoboCell 命令 - 回顾  
 MHJF 回顾

#### 单元 2: 使用机器人控制软件 II

机器人控制系统  
 记录和示教位置  
 编程工具  
 运行和停止程序

#### 实验单元 A: 搭建工作单元（需要硬件）

#### 单元 3: 输入和程序跳转

输入和输出  
 模拟 I/O  
 程序跳转  
 利用输入信号控制机器人操作

## 单元 4: 输出 II

输出 - 回顾

I/O 实验台

手动发送输出信号

使用输出信号编程

## 单元 5: 坐标系

线性运动

显示位置坐标

位置窗口

使用线性运动编程

## 实验单元 B: 扩大作业空间 (需要硬件)

## 单元 6: 轮询

任务描述

强制输入

轮询 - 等待输入

编程和运行程序

## 单元 7: 子程序

任务描述

子程序回顾

RoboCell 子程序命令

用子程序编程

## 单元 8: 传感器

任务描述

传感器类型

创建有条件循环

编程和运行程序

## 单元 9: FMS

任务描述

传送带和给料器

中断服务

构建和运行程序

## 单元 10: 总结

最终项目：目标

最终项目：任务

## *MHJF 实验项目（需要硬件）*

最终测试