


双师型教师培养

一、2018 年企业顶岗实践

企业名称：武汉华远控制技术有限公司

实践时间：2017 年 6 月 30 日至 2017 年 8 月 29 日

日期	例行工作记录	其他事务记录
7 月 9 日 (星期一)	<p>今天是实践第一天，早上来到公司后跟企业老板谈教授报到，联系函交于他，他带我参观了企业目前的一些机床和设备，介绍了负责技术的张工和机床操作的汤师傅。紧接着就开始了今天的工作，今天现场要将两台机床移位，先查阅图纸找到机床的起吊点，用钢管穿入用绳子吊起，吊起时用木方对机床保护，最后用 5t 的起重机起重吊起，操作时非常麻烦，过程很小心，因为机床左右和前后方向重量不均，调整位置时花了很多时间，安放确定后对设备调平。</p> 	
7 月 10 日 (星期二)	<p>该企业的固定产品之一是一种侧向推进器，安装在船体侧面，有助于船舶驾驶的横向推进装置，为了提高船舶的操纵性，满足船舶在狭水道低速航行及靠离码头等工况需要使用。今天没有安排什么任务，在网上查了一些资料，先学习一下。</p>	
7 月 11 日 (星期三)	<p>目前企业没有给我安排什么具体的任务，刚来两天自己就找他们要了一些资料，看一下公司生产的产品，原理等。看了他们的机床设备，工人操作等等，自己操作了一下起重机，按钮控制它前后左右上下工作，惯性较大。</p>	

二、2019 年企业顶岗实践（寒假）

企业名称：武汉华远控制技术有限公司

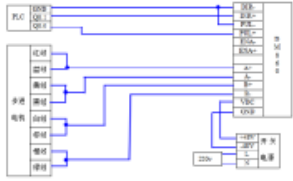
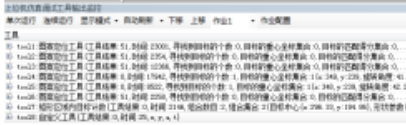

实践时间：2019 年 1 月 14 日至 2019 年 2 月 18 日

日期	例行工作记录	其他事务记录
1月14日 (星期一)	<p>今天是顶岗实践的第一天,了解目前公司项目和主要产品。来到公司以后,公司老板谈教授介绍目前公司正为航天科工提供一些产品。产品用到各类液压阀,特别是德国 HAVE 的比例阀,价格较高,但能达到对液压控制系统产品的流量进行精确控制的目的。</p> 	
1月15日 (星期二)	<p>今天学习了磨床的加工操作中注意事项。磨床的作用是进行高度精密和粗糙面相当小的磨削,在加工安全中的主要事项有: 1.在切割工件时戴好安全护目镜; 2.勿戴手套上机操作; 3.机台在运转时不能用手触摸砂轮; 4.维修机台前需将电源全部关闭。</p> <p>在作业前检查内容: 开机前检查机床各手柄位置及传动部位是否合理,并擦拭各滑动导轨,施加润滑油,各油池、油盒、弹子油盅等按规定进行加油。</p> 	
1月16日 (星期三)	<p>今天学习了磨床的操作过程: 1.将工作台清理干净,把所加工之工件加在虎钳上; 2.修正砂轮,将金刚笔座置于工作台中部,与砂轮成 50 度斜角并充磁,启动砂轮,砂轮空转 15 秒后可开始手动修整砂轮,工作台前后移动,修整砂轮手动进给量不超过 0.05mm; 3.清洗工作台面,将工作置于台面正中,并充磁,调校砂轮与工作之前后行程,确认砂轮在工作前后的两个终点; 4.启动工作台左右行程开关,并调校好砂轮与工件左右的两个终点,然后选择工件的最高点开始手动进给直至砂轮将工件擦出轻微火花,将砂轮向后移动退出工件范围,开始自动研磨,并打开冷却系统。</p>	

三、2019 年企业顶岗实践（暑假）

企业名称：实训中心智能工厂

实践时间：2019 年 7 月 4 日至 2019 年 8 月 30 日

7月4日 (星期四)	今天学习国赛设备码垛机立库系统控制柜，主要有电源开关、变压器、PLC、控制 X、Y、Z 三个方向电机的变频器、接触器、继电器、断路器、滤波器、开关电源、交换机、端子排等器件。今天结合电气图，对设备进行了接线、认识，了解整体构成和设备之间运行的关联。	
7月5日 (星期五)	今天学习国赛设备主控控制柜，主要有电源开关、PLC、变频器、步进驱动器、开关电源、继电器等。结合电气图对设备进行了接线，在对步进电机与 DM860 驱动器之间的连线的同时也查阅资料了解了步进驱动器的工作原理，在后续编程软件中也会要用到。 	
7月8日 (星期一)	学习国赛设备的系统组态。添加 PLC，设置属性；添加 DI/DQ，添加变量表。学习了 OB、FB、FC、DB 块的使用和区别，编写相机通讯 FB，设置参数。学习相机软件 X-Sight: (1) 联机；(2) 学习；(3) 写脚本。练习对四个工件的学习。 	
7月9日 (星期二)	学习相机中心点、系数的计算；脚本程序的编写与操作练习，必要容易出错的是残件的判断；相机软件 X-Sight: (4) Modbus 配置；(5) Modbus 输出。学习了 PLC 与相机之间的 Modbus-TCP 通讯方法。 	
7月10日 (星期三)	学习机器人系统组成、机器人示教器的操作面板、常用指令，学习了在不同的坐标系下并对机器人进行实际操作和	