双师型教师培养

一、2017 年企业顶岗实践

企业名称：鄂州市亚琦精工模具有限公司

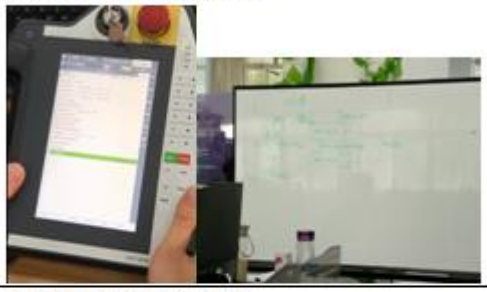
实践时间：2018 年 7 月 1 日　至 2018 年　8 月　30 日

7 月 5 日 星期四	公司的电火龙成型机主要是加工模具的，对于模具的知识也是不了解，所以今天了解了一下的模具相关知识。收工时帮着打扫了一下卫生。
7 月 6 日 星期五	今天师傅加工一个新的工件。先找出相应电极准备设定，用纸将电极 HOLD 四个方向擦干净，并用风枪吹干净（主要指铜屑），根据电极图确定电极方向，给电极拧上螺丝，整理电极偏差。然后师傅到电脑前编程去了，我上前看了看--数控编程，我不会。弄好程序，师傅又回到机床台面，将工件擦干净，按电极设定方向放到机床台面上，将其“敲平”，开磁力，粘胶水；检查工件是否放平及其垂直度，设点。搞定工件后，师傅开始试走检查程序，没有问题就开始加工，加工过程中师傅一直在机床旁看着加工情况，以便完成对应的步骤后再进行下一步。等的间隙我就问了一下前面操作的过程，然后也就和师傅一样的看着机器加工。
7 月 9 日 星期一	经过前面一周的观察和学习，对于电火龙成型机加工模具流程有了一个大概的了解。首先拿到电火龙成型机床加工的工件已经经过预加工、淬火处理，而且端面已经磨到图

二、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

	快。张工给我们把托盘传送带及机器人之间工作过程及数据交换用框图做了分析，通过他的框图，我们才理清从前天到今天所编写的程序之间的关联。PLC 部分的程序写好了，机器人控制器里面还要写程序，张工用示教机写程序给我们做参考，程序长，示教机屏幕小，大家围在一起看，很累眼睛。 
7 月 19 日 星期三	今天主题:码垛机部分手动调试 1. 进行 PLC、HMI 和变频器的硬件组态；2. 在 PLC 变量项目下面建立码垛机 IO 变量表；3. 建立触运行 FB 块；4. 建立手动控制 HMI 画面；5. 下载、调试。
7 月 20 日 星期六	学习机器人程序，完成四个工件在固定位置的抓取，放置，搬运，抓托盘，放托盘。机器人所有去去往位置坐标点都需要先计算或者复制，再去执行相应的动作。
7 月 22 日 星期一	今天主题：码垛机复位程序编写及调试。 1. 张工带着我们变看 X、Y、Z 触 3 个方向运动的所有传感器，程序中涉及到 8 个传感器，还有 3 个方向运动的终端限位传感器； 2. 货叉取料运动过程分析；3. 复位运行过程分析及程序框图； 4. 程序编写及调试。