

淡江大學 101 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	機器人學	授課 教師	王銀添 WANG YIN-TIEN
	ROBOTICS		
開課系級	機電系精密三R	開課 資料	選修 單學期 2學分
	TEBBB3R		
系（所）教育目標			
<p>一、教育學生應用數學、科學及工程的原則，使其有能力從事機電工程相關的實務或學術研究。</p> <p>二、培養健全的專業工程師，使其專業素養與工程倫理認知能充分發揮於職場，符合社會需求。</p> <p>三、培育學生具備全球競爭的基本技能，以面對不同的生涯發展，並能持續終身學習。</p>			
系（所）核心能力			
<p>A. 學理基礎。</p> <p>B. 工程科學能力。</p> <p>C. 資訊化能力。</p> <p>D. 獨立解決問題能力。</p> <p>E. 實務操作與數據分析能力。</p> <p>F. 表達能力。</p> <p>G. 團隊溝通能力。</p> <p>H. 終身學習。</p> <p>I. 外語能力。</p>			
課程簡介	<p>本課程提供學生機器人學的基本概念，議題包括機器人運動學與微分運動學、致動器、路徑規劃、機器人感測、機器人視覺、與機器人控制等。本課程所探討的機器人系統包括輪式與足型移動機器人、以及工業機器手臂。</p>		
	<p>This course provides the student with some basic conception of Robotics. The topics include kinematics and differential kinematics of robots, robot actuators, trajectory planning, robot perception, robot vision, and robot control. The robot systems concerned in this course include wheeled mobile robots and legged mobile robots.</p>		

本課程教學目標與目標層級、系(所)核心能力相關性

一、目標層級(選填)：

- (一)「認知」(Cognitive 簡稱C)領域：C1 記憶、C2 瞭解、C3 應用、C4 分析、C5 評鑑、C6 創造
- (二)「技能」(Psychomotor 簡稱P)領域：P1 模仿、P2 機械反應、P3 獨立操作、P4 聯結操作、P5 自動化、P6 創作
- (三)「情意」(Affective 簡稱A)領域：A1 接受、A2 反應、A3 重視、A4 組織、A5 內化、A6 實踐

二、教學目標與「目標層級」、「系(所)核心能力」之相關性：

- (一)請先將課程教學目標分別對應前述之「認知」、「技能」與「情意」的各目標層級，惟單項教學目標僅能對應C、P、A其中一項。
- (二)若對應「目標層級」有1~6之多項時，僅填列最高層級即可(例如：認知「目標層級」對應為C3、C5、C6項時，只需填列C6即可，技能與情意目標層級亦同)。
- (三)再依據所訂各項教學目標分別對應其「系(所)核心能力」。單項教學目標若對應「系(所)核心能力」有多項時，則可填列多項「系(所)核心能力」。(例如：「系(所)核心能力」可對應A、AD、BEF時，則均填列。)

序號	教學目標(中文)	教學目標(英文)	相關性	
			目標層級	系(所)核心能力
1	使學生瞭解機器人系統的機器人運動學、致動器、與感測器等理論基礎。	Students may learn of fundamental principles of robot kinematics, actuators, and perception.	C2	ABCH
2	使學生進而瞭解機器人元件的整合與控制應用。	Students may learn of system integration and control applications of robot components	C2	ABCH
3	本課程讓學生能掌握機器人的基本知識與奠定機電系統整合的基礎概念。	Students may learn of basic concepts of robotics and fundamental concepts of mechatronics.	C2	ABCEHI
4	使學生在未來從事自動化工程專業與研究時，能有紮實的基礎。	Students may devote him/herself to automation industry with basic knowledge.	C2	ABCHI

教學目標之教學方法與評量方法

序號	教學目標	教學方法	評量方法
1	使學生瞭解機器人系統的機器人運動學、致動器、與感測器等理論基礎。	講述	紙筆測驗、上課表現
2	使學生進而瞭解機器人元件的整合與控制應用。	講述	紙筆測驗、上課表現
3	本課程讓學生能掌握機器人的基本知識與奠定機電系統整合的基礎概念。	講述	紙筆測驗、上課表現
4	使學生在未來從事自動化工程專業與研究時，能有紮實的基礎。	講述	紙筆測驗、上課表現

本課程之設計與教學已融入本校校級基本素養

淡江大學校級基本素養	內涵說明
◆ 全球視野	
◆ 洞悉未來	
◆ 資訊運用	
◇ 品德倫理	
◆ 獨立思考	
◇ 樂活健康	
◇ 團隊合作	
◇ 美學涵養	

授課進度表

週次	日期起訖	內容 (Subject/Topics)	備註
1	101/09/10~ 101/09/16	Introduction	
2	101/09/17~ 101/09/23	Robot Locomotion	
3	101/09/24~ 101/09/30	Kinematics of Wheeled Mobile Robots	
4	101/10/01~ 101/10/07	Differential Kinematics of Wheeled Mobile Robots	
5	101/10/08~ 101/10/14	Kinematics of Serial Mechanisms	
6	101/10/15~ 101/10/21	Kinematics of Legged Mobile Robots	
7	101/10/22~ 101/10/28	Differential Kinematics of Legged Mobile Robots	
8	101/10/29~ 101/11/04	Differential Kinematics of Legged Mobile Robots	
9	101/11/05~ 101/11/11	Robot Actuators	
10	101/11/12~ 101/11/18	期中考試週	
11	101/11/19~ 101/11/25	DC Motor Drives	
12	101/11/26~ 101/12/02	Robot Perception	

13	101/12/03~ 101/12/09	Robot Vision	
14	101/12/10~ 101/12/16	Robot Vision	
15	101/12/17~ 101/12/23	Trajectory Planning	
16	101/12/24~ 101/12/30	Robot Control	
17	101/12/31~ 102/01/06	Robot Control	
18	102/01/07~ 102/01/13	期末考試週	
修課應 注意事項			
教學設備		電腦	
教材課本		講義	
參考書籍			
批改作業 篇數		5 篇 (本欄位僅適用於所授課程需批改作業之課程教師填寫)	
學期成績 計算方式		◆出席率： 10.0 % ◆平時評量：10.0 % ◆期中評量：30.0 % ◆期末評量：30.0 % ◆其他〈小考二次〉：20.0 %	
備 考		「教學計畫表管理系統」網址： http://info.ais.tku.edu.tw/csp 或由教務處 首頁〈網址： http://www.acad.tku.edu.tw/index.asp/ 〉教務資訊「教學計畫 表管理系統」進入。 ※不法影印是違法的行為。請使用正版教科書，勿不法影印他人著作，以免觸法。	