

淡江大學101學年度第1學期課程教學計畫表

| | | | | | |
|--|---|------|----------------------|--|--|
| 課程名稱 | 機電整合實驗 | 授課教師 | 王銀添 WANG YIN-TIEN | | |
| | MECHATRONICS LABORATORY | | | | |
| 開課系級 | 機電四B | 開課資料 | 必修 單學期 1學分 | | |
| | TEBXB4B | | | | |
| 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 | | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> A. 學理基礎。 B. 工程科學能力。 C. 資訊化能力。 D. 獨立解決問題能力。 E. 實務操作與數據分析能力。 F. 表達能力。 G. 團隊溝通能力。 H. 終身學習。 I. 外語能力。 | | | | | |
| 課程簡介 | <p>本課程實驗項目包含：電磁與光感測器、微處理機與PC-based數位控制器、直流馬達致動器、無線通訊、差速驅動機構運動學模擬等，最後以視覺輔助行動機器人的運動控制，實現智慧型機電系統整合的概念。</p> | | | | |
| | <p>The experiments in this course includes: Electromagnetic and photo sensors; microprocessor and PC-based controllers; DC motor drive and actuator; wireless communication; kinematic simulation of differentially-driven mechanism; and implementation of mechatronics using a vision-based robot system.</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 | 學生能夠分辨與使用各種類型感測器。 | Students may appreciate and utilize various types of sensors. | C2 | ABCDEHI |
| 2 | 學生了解微處理機與PC-based控制器的運作原理與從事實驗操作。 | Students may understand operation principles of microprocessors and PC-based controllers and perform application experiments. | C3 | ABCDEHI |
| 3 | 學生能夠了解直流馬達驅動與致動器運作原理與從事實驗操作。 | Students may understand operation principles of DC motor drives and actuators, and perform application experiments. | C3 | ABCDEHI |
| 4 | 學生能夠了解無線通訊運作原理與從事實驗操作。 | Students may understand operation principles of wireless communication and perform application experiments. | C3 | ABCE |
| 5 | 學生能夠了解軟體模擬原理，以及從事差速驅動機構的運動學模擬。 | Students may understand operation principles of software simulation and perform kinematic simulation of a differentially-driven mechanism. | C3 | ABCEH |
| 6 | 使學生能夠整合視覺感測、機構運動學、與運動控制的基本概念，實現智慧型機電系統的整合。 | Students may integrate the basic concepts of sensors, kinematic of mechanisms, and motion control, in order to perform the intelligent integration of a mechatronic system. | P4 | ABCEH |

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 | 學生能夠分辨與使用各種類型感測器。 | 實作 | 實作 |
| 2 | 學生了解微處理機與PC-based控制器的運作原理與從事實驗操作。 | 實作 | 實作 |
| 3 | 學生能夠了解直流馬達驅動與致動器運作原理與從事實驗操作。 | 實作 | 實作、報告 |
| 4 | 學生能夠了解無線通訊運作原理與從事實驗操作。 | 實作 | 實作、報告、上課表現 |
| 5 | 學生能夠了解軟體模擬原理，以及從事差速驅動機構的運動學模擬。 | 實作 | 實作、報告、上課表現 |
| 6 | 使學生能夠整合視覺感測、機構運動學、與運動控制的基本概念，實現智慧型機電系統的整合。 | 實作 | 實作、報告、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 | 分組，課程介紹 | |
| 2 | 101/09/17~ 101/09/23 | 實驗1：近接開關、磁簧開關等磁場感測器實驗 | |
| 3 | 101/09/24~ 101/09/30 | 實驗2：光敏電阻器、光遮斷器、光耦合器等光感測器實驗 | |
| 4 | 101/10/01~ 101/10/07 | 實驗3：微處理機實驗LED燈號顯示 | |
| 5 | 101/10/08~ 101/10/14 | 實驗4：微處理機實驗七節顯示器 | |
| 6 | 101/10/15~ 101/10/21 | 實驗5：PC - 8051串列埠實驗 | |

| | | | |
|--------------|---|---------------------|--|
| 7 | 101/10/22~ 101/10/28 | 實驗6：類比與數位轉換實驗 | |
| 8 | 101/10/29~ 101/11/04 | 實驗7：直流馬達數位PWM驅動實驗 | |
| 9 | 101/11/05~ 101/11/11 | 實驗課期中考試 | |
| 10 | 101/11/12~ 101/11/18 | 期中考試週 | |
| 11 | 101/11/19~ 101/11/25 | 實驗8：編碼器回授實驗 | |
| 12 | 101/11/26~ 101/12/02 | 實驗9：無線通訊傳輸實驗 | |
| 13 | 101/12/03~ 101/12/09 | 實驗10：差速驅動機器人運動控制模擬 | |
| 14 | 101/12/10~ 101/12/16 | 實驗11：CCD影像擷取與特徵偵測實驗 | |
| 15 | 101/12/17~ 101/12/23 | | |
| 16 | 101/12/24~ 101/12/30 | | |
| 17 | 101/12/31~ 102/01/06 | | |
| 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、投影機、其它(實驗機台) | | |
| 教材課本 | 自編 | | |
| 參考書籍 | 1. Bolton, W., Mechatronics, fourth edition, Pearson Education Limited, 2008. 2. Kilian, C.T. Modern Control Technology: Components and Systems, 3rd Ed., Thomson and Delmar Learning, 2006. | | |
| 批改作業 篇數 | 12 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：10.0 % ◆期末評量：60.0 % ◆其他〈出席〉：10.0 % | | |
| 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。 | | |