

淡江大學 101 學年度第 2 學期課程教學計畫表

課程名稱	機電整合實驗	授課 教師	劉承揚 CHENG-YANG LIU
	MECHATRONICS LABORATORY		
開課系級	機電四 A	開課 資料	必修 單學期 1 學分
	TEBXB4A		
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	ABCD
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	ABCDE
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	ABDE
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	ABCDE
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	BCDEH
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.	A3	BDEHI

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。	講述、討論	紙筆測驗、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。	講述、討論、實作	紙筆測驗、實作、報告
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。	講述、討論、實作	紙筆測驗、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。	講述、討論、實作	紙筆測驗、實作、報告
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。	講述、討論、實作	紙筆測驗、實作、報告
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。	講述、討論、實作	紙筆測驗、實作、報告

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	102/02/18~ 102/02/24	分組，課程介紹	
2	102/02/25~ 102/03/03	實驗1：近接開關、磁簧開關等磁場感測器實驗	
3	102/03/04~ 102/03/10	實驗2：光敏電阻器、光遮斷器、光耦合器等光感測器實驗	
4	102/03/11~ 102/03/17	實驗3：微處理機實驗LED燈號顯示	
5	102/03/18~ 102/03/24	實驗4：微處理機實驗七節顯示器	
6	102/03/25~ 102/03/31	實驗5：PC - 8051串列埠實驗	

7	102/04/01~ 102/04/07	教學觀摩	
8	102/04/08~ 102/04/14	實驗6：類比與數位轉換實驗	
9	102/04/15~ 102/04/21	實驗課期中考試(兩班分開考試)	
10	102/04/22~ 102/04/28	期中考試週	
11	102/04/29~ 102/05/05	實驗7：直流馬達數位PWM驅動實驗	
12	102/05/06~ 102/05/12	實驗8：編碼器回授實驗	
13	102/05/13~ 102/05/19	實驗9：無線通訊傳輸實驗	
14	102/05/20~ 102/05/26	實驗10：差速驅動機器人運動控制模擬	
15	102/05/27~ 102/06/02	畢業考試週	
16	102/06/03~ 102/06/09	---	
17	102/06/10~ 102/06/16	---	
18	102/06/17~ 102/06/23	---	
修課應 注意事項	<p>1.上課第一星期助教將會公布一學期注意事項，並進行教育訓練，且第一周即開始點名。</p> <p>2.考試分數分配：期中考成績：15%、期末考成績：15%</p> <p>3.實驗分數分配：上課表現：20%、出席率：10%(全勤)、實驗報告：40% 遲到早退每次扣總成績5分，曠課每次扣總成績10分，超過出席總成績會扣到其它評分成績裡。</p> <p>4.學生若違反實驗室安全規定，將被記點扣分，嚴重者將被禁止再進入實驗室。</p> <p>5.實驗室內禁止飲食，嚼食口香糖，違者視違反實驗室安全規定。</p> <p>6.請假者將被扣該週的上課分數(實驗完成度)，不能補做實驗。</p> <p>7.每次一開始上課前，即將上週的實驗報告放在白板前的桌上。</p> <p>8.上課前助教會指定一組值日生，在下課後幫忙整理實驗室。</p>		
教學設備	電腦、投影機、其它(實驗機台)		
教材課本	機電整合實驗講義		
參考書籍	Bolton, W., Mechatronics, fourth edition, Pearson Education Limited, 2008. Kilian, C.T. Modern Control Technology: Components and Systems, 3rd Ed., Thomson and Delmar Learning, 2006.		
批改作業 篇數	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	<p>◆出席率： 10.0 %   ◆平時評量：20.0 %   ◆期中評量：15.0 %</p> <p>◆期末評量：15.0 %</p> <p>◆其他〈實驗報告〉：40.0 %</p>		

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。**