

淡江大學 102 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	應用力學 (二)	授課 教師	劉昭華 LIU CHAO-HWA
	APPLIED MECHANICS (II)		
開課系級	機電系光機二A	開課 資料	必修 單學期 3學分
	TEBAB2A		
系 ( 所 ) 教育目標			
<p>一、教育學生應用科學與工程知識，使其能從事於機電工程相關實務或學術研究。</p> <p>二、培養新興的機電工程師，使其專業素養與工程倫理能充分發揮於職場，符合社會需求。</p> <p>三、督促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. 機電專業能力(Head/Knowledge)。</p> <p>B. 動手實務能力(Hand/Skill)。</p> <p>C. 積極態度能力(Heart/Attitude)。</p> <p>D. 願景眼光能力(Eye/Vision)。</p>			
課程簡介	<p>這門課程介紹質點及平面剛體的運動學及動力學，運動學部份介紹剛體的一般平面運動，動力學部分則使用自由體圖導出運動方程式、介紹功與能方程式、以及衝量和動量原理。</p>		
	<p>The course covers kinematics and kinetics of particles and rigid bodies in planar motion. In kinematics, general planar motion is discussed. In planar kinetics, equations of motion using free body diagrams, work and energy equations, and impulse and momentum principles are introduced.</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	學生能夠分辨各種類型運動	Students may appreciate various types of motion.	C2	AB
2	學生能夠分析受牽制的質點系運動	Students may analyze constrained motion of connected particles.	C2	AB
3	學生能夠求出剛體平面運動時的速度及加速度	Students may obtain velocities and accelerations of rigid bodies in planar motion.	C3	AB
4	學生能夠畫出質點及平面剛體的自由體圖，並寫出運動方程式	Students may draw free body diagrams of particles and planar rigid bodies, and obtain their equations of motion.	C4	AB
5	學生能夠利用功與能方程式解決質點與平面剛體的動力學問題	Students may use the work-energy equation to solve kinetic problems of particles and planar rigid bodies.	C4	AB
6	學生能夠利用動量與衝量原理解決質點與平面剛體的動力學問題	Students may use principles of impulse and momentum to solve kinetic problems of particles and planar rigid bodies.	C4	AB
7	使學生經常留意身邊各樣機械的運動	Students may regularly take notice of various types of mechanical movement around him/her.	A5	CD
8	增進學生動力學專業英文閱讀能力	Enhancing students' ability to read technical English especially in the realm of mechanics.	C2	ACD

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	學生能夠分辨各種類型運動	講述、討論	紙筆測驗
2	學生能夠分析受牽制的質點系運動	講述、討論	紙筆測驗
3	學生能夠求出剛體平面運動時的速度及加速度	講述、討論	紙筆測驗
4	學生能夠畫出質點及平面剛體的自由體圖，並寫出運動方程式	講述、討論	紙筆測驗
5	學生能夠利用功與能方程式解決質點與平面剛體的動力學問題	講述、討論	紙筆測驗
6	學生能夠利用動量與衝量原理解決質點與平面剛體的動力學問題	講述、討論	紙筆測驗
7	使學生經常留意身邊各樣機械的運動	講述、討論	紙筆測驗、上課表現
8	增進學生動力學專業英文閱讀能力	講述、討論	所有測驗皆以英文命題

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	培養認識國際社會變遷的能力，以更寬廣的視野了解全球化的發展。
◆ 資訊運用	熟悉資訊科技的發展與使用，並能收集、分析和妥適運用資訊。
◇ 洞悉未來	瞭解自我發展、社會脈動和科技發展，以期具備建構未來願景的能力。
◇ 品德倫理	了解為人處事之道，實踐同理心和關懷萬物，反省道德原則的建構並解決道德爭議的難題。
◆ 獨立思考	鼓勵主動觀察和發掘問題，並培養邏輯推理與批判的思考能力。
◇ 樂活健康	注重身心靈和環境的和諧，建立正向健康的生活型態。
◇ 團隊合作	體察人我差異和增進溝通方法，培養資源整合與互相合作共同學習解決問題的能力。
◇ 美學涵養	培養對美的事物之易感性，提升美學鑑賞、表達及創作能力。

授課進度表

週次	日期起訖	內容 (Subject/Topics)	備註
1	102/09/16~ 102/09/22	Free Body Diagram; Constrained Motion of Connected Particles (2/9)	Shown in the Parentheses are corresponding sections in the textbook.
2	102/09/23~ 102/09/29	Equations of Motion in Rectangular Coordinates (3/4)	

3	102/09/30~ 102/10/06	Normal and Tangential Coordinates (2/5); Equations of Motion in Normal and Tangential Coordinates (3/5);	
4	102/10/07~ 102/10/13	Polar Coordinates(2/6); Equations of Motion in Polar Coordinates(3/5);	
5	102/10/14~ 102/10/20	Introduction to Plane Rigid Body Motion (5/1); Rotation about a Fixed Axis (5/2)	
6	102/10/21~ 102/10/27	Relative Velocity (5/4) and Relative Acceleration (5/6)	
7	102/10/28~ 102/11/03	Mass Moment of Inertia; Equations of Motion for General Plane Motion(6/2 ~ 6/5)	
8	102/11/04~ 102/11/10	Equations of Motion for General Plane Motion(6/2 ~ 6/5)	
9	102/11/11~ 102/11/17	Equations of Motion for General Plane Motion(6/2 ~ 6/5)	
10	102/11/18~ 102/11/24	期中考試週	
11	102/11/25~ 102/12/01	Solutions to midterm; Time Derivative of a Rotating Unit Vector; Newtonian Frame; Motion Relative to Rotating Axes(5/7)	
12	102/12/02~ 102/12/08	Motion Relative to Rotating Axes(5/7)	
13	102/12/09~ 102/12/15	Instantaneous Center of Zero Velocity (5/5)	
14	102/12/16~ 102/12/22	Work and Energy Relations (3/6,3/7,6/6)	
15	102/12/23~ 102/12/29	Work and Energy Relations (3/6,3/7,6/6)	
16	102/12/30~ 103/01/05	Linear and Angular Momentums (3/9,3/10,6/8)	
17	103/01/06~ 103/01/12	Linear and Angular Momentums (3/9,3/10,6/8)	
18	103/01/13~ 103/01/19	期末考試週	
修課應 注意事項	<p>1.本課程期待同學以積極態度參與學習，課程內容有連慣性，缺席可能造成以後的內容不易瞭解。</p> <p>2.教學內容是以英文撰寫，授課內容使用英文，所有考試(小考、期中、及期末考)皆以英文命題。</p> <p>3.所有考試(平時考、期中、及期末考)皆是以open books方式進行，考試時只能參考自己所攜帶的資料。</p> <p>4.平時考在課程中間或是實習課舉行，全學期大約10次，除了公假或喪假之外不得補考，補考所可能獲得最高成績是原來考試之全班最高分。</p> <p>5.無論大三、大四、延畢生、或考上研究所但只差這科就畢業者，成績計算方式一律相同，絕對無特殊考慮。</p>		
教學設備	電腦、投影機		
教材課本	Meriam, J. L., and Kraige, L. G., Engineering Mechanics— Dynamics, Seventh edition, John Wiley & Sons Inc., USA, 2013.		

<p>參考書籍</p>	<p>Hibbeler, R. C., Engineering Mechanics, Dynamics, 12th edition, Addison Wesley Longman, 2010.          Bedford, A., and Fowler, W., Engineering Mechanics—Dynamics, 5th ed., Prentice-Hall, NJ, USA. 2008.          Lange, J., Kinematics: a graphical approach, Prentice Hall, N.J., 1995          Beer, F. P., Johnston, E. R., Eisenberg, E., and Cornwell, P, Vector Mechanics for Engineers, Dynamics, 9th edition, McGraw-Hill, Boston, USA. 2009.          Pytel, A., and Kiusalaas, J., Engineering Mechanics: Dynamics, 3rd ed., Cengage Learning, 2010.          Boresi, A. P., and Schmidt, R. J., Engineering Mechanics— Dynamics, Brooks/Cole, USA. 2001.</p>
<p>批改作業 篇數</p>	<p>篇（本欄位僅適用於所授課程需批改作業之課程教師填寫）</p>
<p>學期成績 計算方式</p>	<p>◆出席率： 10.0 %   ◆平時評量：30.0 %   ◆期中評量：30.0 %          ◆期末評量：30.0 %          ◆其他〈 〉：            %</p>
<p>備考</p>	<p>「教學計畫表管理系統」網址：<a href="http://info.ais.tku.edu.tw/csp">http://info.ais.tku.edu.tw/csp</a> 或由教務處          首頁〈網址：<a href="http://www.acad.tku.edu.tw/CS/main.php">http://www.acad.tku.edu.tw/CS/main.php</a>〉業務連結「教師教學          計畫表上傳下載」進入。  <b>※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。</b></p>