

淡江大學 102 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	航太工程實驗	授課 教師	田 豐 TYAN FENG
	AEROSPACE ENGINEERING LABORATORY		
開課系級	航太四 D	開課 資料	必修 下學期 1學分
	TENXB4D		
系（ 所 ） 教 育 目 標			
一、能應用科學知識及工程技術分析並解決航空及太空工程的基本問題。 二、能利用基礎原理設計及執行實驗，並具備判讀數據之能力。 三、具備獨立思考，自我提昇及持續學習的精神。 四、具備工作倫理及團隊合作的態度與責任感。 五、能具備掌握資訊，活用基本知識，多元化發展，及良好的環境適應能力。			
系（ 所 ） 核 心 能 力			
A. 具備基本航太工程的專業知識。 B. 能利用基礎原理解決基本的工程問題。 C. 具終生學習的精神及研究深造的能力。 D. 對工作具使命感及責任感。 E. 具備團隊合作的精神及相互溝通的能力。 F. 具備國際觀，有與世界接軌之能力。 G. 能充分掌握資訊，並具備利用電腦輔助解決問題的能力。			
課程簡介	本課程為大四學生之航太工程實驗專題科目。課程著重於解決所探討之研究問題，同學必須從選擇題目、設計實驗、實驗量測、分析與討論實驗結果和完成實驗報告。在本學期中，學生以五至六人為一組，共同完成一個專題。		
	This is an engineering laboratory subject for aerospace engineering seniors. Students need to understand the engineering experimentation through design and execution of "project" experiments. Students construct and test equipment, make systematic experimental measurements of phenomena, analyze and discuss data, and complete the experimental report finally. Groups of five or six students work together on one project during the semester.		

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	使同學知道如何正確使用實驗儀器。	To know how to use the experimental instrument correctly.	P2	ABCG
2	使同學了解專題實驗之設計與執行。	To understand the engineering experimentation through design and execution of a project.	P3	ABCE
3	使同學能夠比較理論與實驗的結果。	To compare theoretical predictions with experimental results.	P3	ABCG
4	培養同學撰寫實驗報告的能力。	To develop the ability of writing an experimental report.	P4	ABCDEFGG

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	使同學知道如何正確使用實驗儀器。	講述、討論、實作	報告、上課表現
2	使同學了解專題實驗之設計與執行。	講述、討論、實作	報告、上課表現
3	使同學能夠比較理論與實驗的結果。	講述、討論、實作	報告、上課表現
4	培養同學撰寫實驗報告的能力。	講述、討論、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	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	Introduction to experiment	
2	102/09/23~ 102/09/29	Set up mathematical model of magnetic bearing system	
3	102/09/30~ 102/10/06	Set up mathematical model of magnetic bearing system	
4	102/10/07~ 102/10/13	Create a LabView block diagram	
5	102/10/14~ 102/10/20	Create a LabView block diagram	
6	102/10/21~ 102/10/27	Design a controller for the magnetic bearing system	
7	102/10/28~ 102/11/03	Design a controller for the magnetic bearing system	
8	102/11/04~ 102/11/10	Test the controller using PXI system	
9	102/11/11~ 102/11/17	Test the controller using PXI system	
10	102/11/18~ 102/11/24	期中考試週	
11	102/11/25~ 102/12/01	Learn the basic steps of controlling FANUC Robot	
12	102/12/02~ 102/12/08	Learn the basic steps of controlling FANUC Robot	

13	102/12/09~ 102/12/15	Learn the basic steps of controlling FANUC Robot	
14	102/12/16~ 102/12/22	Learn the basic steps of controlling FANUC Robot	
15	102/12/23~ 102/12/29	Propose a project using FANUC Robot	
16	102/12/30~ 103/01/05	Propose a project using FANUC Robot	
17	103/01/06~ 103/01/12	Propose a project using FANUC Robot	
18	103/01/13~ 103/01/19	期末考試週	
修課應 注意事項		Work hard and work as a team	
教學設備		電腦、其它(Lab equipments)	
教材課本		Lab manuals	
參考書籍		PXi user's manual LabView user's manual FANUC user's manual	
批改作業 篇數		4 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： 30.0 % ◆平時評量： % ◆期中評量： % ◆期末評量： % ◆其他〈report〉：70.0 %	
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/CS/main.php 〉業務連結「教師教學 計畫表上傳下載」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。	