

淡江大學 102 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	機器人實驗	授課教師	王吉雄 WANG, CHI-HSIUNG
	ROBOTIC EXPERIMENTS		
開課系級	電機系 電機三 B	開課資料	必修 下學期 1學分
	TETCB3B		
系（ 所 ） 教 育 目 標			
一、教育學生具備數學、科學及工程知識以解決電機之相關問題。 二、教育學生具備獨立完成所指定任務及團隊精神之電機工程師。 三、教育學生具備全球化競爭技能以因應現今多元化職場生涯之挑戰。			
系（ 所 ） 核 心 能 力			
A. 具有運用數學工具配合科學方法以解決電機工程問題之能力。 B. 具有設計與執行電機實驗及分析與解釋數據之能力。 C. 具有執行電機實務所需知識、技巧及使用工具之能力。 D. 具有電機系統設計觀念及報告撰寫之能力。 E. 具有計畫管理、溝通技巧及團隊合作之能力。 F. 具有發掘、分析及處理電機工程問題之能力。 G. 具有認識國際時事議題及持續學習之認知。 H. 具有工程師對社會責任、職場倫理及智慧財產權之正確認知。			
課程簡介	這門課程是講授軟硬體設計與自動控制之實做。先對FPGA與SOPC簡介，再說明如何使用燒錄設備將完成之程式碼燒錄，還有程式撰寫工具與開發程式的應用軟體，也會學習使用硬體測試工具，並使用Verilog來設計硬體電路控制馬達及全方位移動平台。		
	This course will introduce hardware and software designing and automatic control. It explains the embedded system development process action plan. At first, we will introduce the key techniques of FPGA and SOPC, then we will introduce how to use device programmer for downloading the final codes into memory. We will also use code generation tool, simulator, and IDE. Hardware testing tools will also be studied. And design the hardware circuit to control the motor and the omni-directional mobile platform by Verilog.		

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	提升學生軟硬體設計的觀念與技巧。	To strengthen students' idea and technique of hardware and software designing.	C2	A
2	學生能夠使用發展板各部分的功能。	Students can use functions of NIOS development board various part.	P3	AC
3	學生能夠利用模擬工具發現設計上的錯誤。	Students can use the simulation and testing tool to discover the errors of design by themselves.	C4	ABCF
4	學生擁有實作能力。	Students have the capability of practical skills.	P6	ABCDEFGH

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	提升學生軟硬體設計的觀念與技巧。	講述	紙筆測驗、報告、上課表現
2	學生能夠使用發展板各部分的功能。	講述、實作	報告、上課表現
3	學生能夠利用模擬工具發現設計上的錯誤。	講述、實作	報告、上課表現
4	學生擁有實作能力。	討論、實作、問題解決	實作、上課表現、上機測驗

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	上課方式與課程簡介、實習電路製作介紹	
2	102/09/23~ 102/09/29	馬達控制(一)—說明PWM原理，控制馬達轉速與正反轉實驗	
3	102/09/30~ 102/10/06	馬達控制(二)—直流馬達原理介紹，馬達驅動電路介紹	
4	102/10/07~ 102/10/13	馬達控制(三)—馬達驅動電路板的製作與檢討	
5	102/10/14~ 102/10/20	筆試測驗1	
6	102/10/21~ 102/10/27	馬達控制器(一) —馬達回授原理介紹，馬達回授資訊模擬	
7	102/10/28~ 102/11/03	馬達控制器(二) —馬達回授資訊接收與處理	
8	102/11/04~ 102/11/10	馬達控制器(三) —馬達控制器原理，設計單一馬達控制器	
9	102/11/11~ 102/11/17	期中上機測驗	
10	102/11/18~ 102/11/24	期中考試週	
11	102/11/25~ 102/12/01	馬達控制器(四) —設計多個馬達之移動平台控制器	
12	102/12/02~ 102/12/08	全方位移動控制(一)—實驗移動平台介紹，平台架設及操作	

13	102/12/09~ 102/12/15	全方位移動控制(二)—移動平台控制說明，實驗平台手 控實習	
14	102/12/16~ 102/12/22	筆試測驗2	
15	102/12/23~ 102/12/29	全方位移動控制(三)—全方位移動原理介紹，全方位移 動模擬	
16	102/12/30~ 103/01/05	全方位移動控制(四)—全方位移動控制，全方位移動手 控實習	
17	103/01/06~ 103/01/12	期末上機測驗	
18	103/01/13~ 103/01/19	期末考試週	
修課應 注意事項			
教學設備		電腦、投影機、其它(DE0發展板、三輪全方位移動平台)	
教材課本		自製投影片	
參考書籍		系統晶片設計-使用Nios II, 廖裕評、陸瑞強編著, 全華出版社	
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		◆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〈 〉： %	
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。	