

淡江大學 106 學年度第 2 學期課程教學計畫表

課程名稱	專題研究(二)	授課 教師	翁慶昌 WONG CHING-CHANG
	SPECIAL SUBJECT STUDY (II)		
開課系級	機器人一博班 A	開課 資料	必修 單學期 2學分
	TEXAD1A		
系 (所) 教育目標			
<p>一、教育學生具備機器人工程專業知識以解決機器人之資訊、機械、電機的系統整合問題。</p> <p>二、教育學生具備創新思考、能獨立完成所交付任務及具備團隊精神之高級機器人工程師。</p> <p>三、教育學生具備前瞻的國際觀以因應現今多元化職場生涯之挑戰。</p>			
系 (所) 核心能力			
<p>A. 具有人工智慧與機器人學等資訊、機械、電機之系統領域的專業知識。</p> <p>B. 具有策劃及執行機器人專案研究之能力。</p> <p>C. 具有撰寫機器人實務論文之能力。</p> <p>D. 具有創新思考及獨立解決機器人相關問題之能力。</p> <p>E. 具有領導、管理、規劃及與不同領域人員協調整合之能力。</p> <p>F. 具有前瞻的國際觀及終身自我學習成長之能力。</p>			
課程簡介	課程的目的在機器人實務之專業知識的統整以及培養學生實務研究的精神，可分為實作與論文兩種形式。機器人實作以業界產品設計或參與實作競賽為目標，論文以機器人專題研究和報告寫作為目標。		
	The purpose of the course is to let students integrate knowledge learned from different courses to perform practical applications and researches in robotics. Two forms of projects can be selected, make-oriented group project and academic individual research project.		

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	機器人專業知識的統整應用與實務操作體驗	Knowledge integration and application as well as build practice in robotics.	C3	ABCDEF

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	機器人專業知識的統整應用與實務操作體驗	講述、討論、實作、問題解決	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	107/02/26~ 107/03/04	學期內容規劃與簡介	
2	107/03/05~ 107/03/11	夾爪之設計與探討(I)	
3	107/03/12~ 107/03/18	模組化馬達之設計與探討(I)	
4	107/03/19~ 107/03/25	紡織機械圓織機之控制器設計與探討(I)	
5	107/03/26~ 107/04/01	自主機械手臂之設計與探討(I)	
6	107/04/02~ 107/04/08	自主導航輪型機器人設計與探討(I)	
7	107/04/09~ 107/04/15	夾爪之設計與探討(II)	
8	107/04/16~ 107/04/22	模組化馬達之設計與探討(II)	
9	107/04/23~ 107/04/29	紡織機械圓織機之控制器設計與探討(II)	
10	107/04/30~ 107/05/06	期中報告檢視	
11	107/05/07~ 107/05/13	自主機械手臂之設計與探討(II)	
12	107/05/14~ 107/05/20	自主導航輪型機器人設計與探討(II)	

13	107/05/21~ 107/05/27	夾爪之設計與探討(III)	
14	107/05/28~ 107/06/03	模組化馬達之設計與探討(III)	
15	107/06/04~ 107/06/10	紡織機械圓織機之控制器設計與探討(III)	
16	107/06/11~ 107/06/17	自主機械手臂之設計與探討(III)	
17	107/06/18~ 107/06/24	自主導航輪型機器人之設計與探討(III)	
18	107/06/25~ 107/07/01	期末報告檢視	
修課應 注意事項			
教學設備		電腦、投影機	
教材課本			
參考書籍			
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： 20.0 % ◆平時評量：20.0 % ◆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。	