

淡江大學 1 1 1 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	強健分散式迭代學習控制	授課 教師	周永山 CHOU YUNG-SHAN
	ROBUST DECENTRALIZED ITERATIVE LEARNING CONTROL		
開課系級	電機一系統組 A	開課 資料	實體課程 選修 單學期 3學分
	TETKM1A		
課程與SDGs 關聯性	SDG4 優質教育 SDG9 產業創新與基礎設施		
系（所）教育目標			
<p>一、教育學生具備電機/機器人工程專業知識以解決電機之相關問題。</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電機/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>			
本課程對應院、系(所)核心能力之項目與比重			
<p>A. 具有電機/機器人工程之專業知識。(比重：20.00)</p> <p>B. 具有策劃及執行電機/機器人專題研究之能力。(比重：15.00)</p> <p>C. 具有撰寫電機/機器人專業論文之能力。(比重：15.00)</p> <p>D. 具有創新思考及獨立解決電機/機器人相關問題之能力。(比重：20.00)</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。(比重：15.00)</p> <p>F. 具有前瞻的國際觀及終身自我學習成長之能力。(比重：15.00)</p>			
本課程對應校級基本素養之項目與比重			
<p>1. 全球視野。(比重：15.00)</p> <p>2. 資訊運用。(比重：15.00)</p> <p>3. 洞悉未來。(比重：10.00)</p> <p>4. 品德倫理。(比重：10.00)</p> <p>5. 獨立思考。(比重：15.00)</p> <p>6. 樂活健康。(比重：10.00)</p> <p>7. 團隊合作。(比重：10.00)</p> <p>8. 美學涵養。(比重：15.00)</p>			

課程簡介	資料驅動控制、反覆學習控制
	Data-Driven control (DDC), Iterative learning control(ILC).

本課程教學目標與認知、情意、技能目標之對應

將課程教學目標分別對應「認知 (Cognitive)」、「情意 (Affective)」與「技能(Psychomotor)」的各目標類型。

- 一、認知(Cognitive)：著重在該科目的事實、概念、程序、後設認知等各類知識之學習。
- 二、情意(Affective)：著重在該科目的興趣、倫理、態度、信念、價值觀等之學習。
- 三、技能(Psychomotor)：著重在該科目的肢體動作或技術操作之學習。

序號	教學目標(中文)	教學目標(英文)
1	培養學生對控制問題的分析與設計能力	To learn how to analyze and design control systems
2	培養學生對控制問題的分析與設計能力	To learn how to analyze and design control systems

教學目標之目標類型、核心能力、基本素養教學方法與評量方式

序號	目標類型	院、系(所)核心能力	校級基本素養	教學方法	評量方式
1	技能	ABCDEF	12345678	講述、討論、模擬	報告(含口頭、書面)
2	技能	ABCDEF	12345678	講述、討論、模擬	報告(含口頭、書面)

授課進度表

週次	日期起訖	內容 (Subject/Topics)	備註
1	111/09/05~ 111/09/11	Introduction	
2	111/09/12~ 111/09/18	Model-based Control	
3	111/09/19~ 111/09/25	Model-based Control	
4	111/09/26~ 111/10/02	Model-based Control	
5	111/10/03~ 111/10/09	Data-Driven Control	
6	111/10/10~ 111/10/16	Data-Driven Control	

7	111/10/17~ 111/10/23	Data-Driven Control	
8	111/10/24~ 111/10/30	Data-Driven Control	
9	111/10/31~ 111/11/06	oral presentation	
10	111/11/07~ 111/11/13	期中考週 & oral presentation	
11	111/11/14~ 111/11/20	Iterative learning control	
12	111/11/21~ 111/11/27	Iterative learning control	
13	111/11/28~ 111/12/04	Iterative learning control	
14	111/12/05~ 111/12/11	Iterative learning control	
15	111/12/12~ 111/12/18	Iterative learning control	
16	111/12/19~ 111/12/25	Final report	
17	111/12/26~ 112/01/01	Final report	
18	112/01/02~ 112/01/08	期中考週	
修課應 注意事項			
教學設備		電腦	
教科書與 教材		Recent articles on the aforementioned topics	
參考文獻		J. Doyle, B. Francis and A. Tannenbaum, Feedback Control Theory, Dover, 2009 (originally published by Macmillan, 1992). Available online at http://www.control.utoronto.ca/people/profs/francis/dft.html , S. Boyd and C. H. Barratt, Linear Controller Design: Limits of Performance, Prentice-Hall, 1991. (電子書: http://www.stanford.edu/~boyd) S. Boyd, L. El. Ghaoui, E. Feron, and V. Balakrishnan, Linear matrix inequalities in systems and control theory. Philadelphia, PA: SIAM, 1994. K. J. Astrom and R. M. Murray, Feedback Systems: An Introduction for Scientists and Engineers, Princeton University Press, 2008. Available online at http://www.cds.caltech.edu/~murray/amwiki .	
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: % ◆期末評量: % ◆其他〈報告〉: 60.0 %	

備考

「教學計畫表管理系統」網址：<https://info.ais.tku.edu.tw/csp> 或由教務處
首頁→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。