

淡江大學 99 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	機器人學特論	授課 教師	黃志良 Chih-lyang Huang
	TETEM		
開課系級	電機一機器人A	開課 資料	選修 單學期 3學分
	TETEM1A		
學 系(門) 教 育 目 標			
一、教育學生具備機器人工程專業知識以解決電機之相關問題。 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工程師。 三、教育學生具備前瞻的國際觀及全球化競爭技能以因應現今多元化職場生涯之挑戰。			
學 生 基 本 能 力			
A. 具有運用專業知識以解決電機工程問題之能力。 B. 具有策劃及執行專題研究之能力。 C. 具有撰寫專業論文之能力。 D. 具有創新思考及獨立解決問題之能力。 E. 具有與不同領域人員協調整合之能力。 F. 具有前瞻的國際觀。 G. 具有領導、管理及規劃之能力。 H. 具有終身自我學習成長之能力。 I. 具有智慧財產權及職場倫理之正確認知。			
課程簡介	本課程主要探討如下有關機器人學之議題：多模式人機互動、經由單或多攝影機的三維定位、目標物的抓取、視覺為基準的目標追蹤、經由無線感知網路之定位、視覺行為之研究。		
	This course discusses the following topic: multimodal human – robot interaction,3D localization via single camera or multiple cameras,target grasping,vision-based target tracking,localization via wireless sensore network, and visual behavior.		

本課程教學目標與目標層級、學生基本能力相關性

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」、「學生基本能力」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該系「學生基本能力」。單項教學目標若對應「學生基本能力」有多項時，則可填列多項「學生基本能力」(例如：「學生基本能力」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	學生基本能力
1	探討如下有關機器人學之重要議題：多模式人機互動、經由單或多攝影機的三維定位、目標物的抓取、視覺為基準的目標追蹤、經由無線感知網路之定位、視覺行為之研究。	This course focuses on the following topic: multimodal human – robot interaction, 3D localization via single camera or multiple cameras, target grasping, vision-based target tracking, localization via wireless sensor network, and visual behavior.	C5	ABCDEFGH

教學目標之教學策略與評量方法

序號	教學目標	教學策略	評量方法
1	探討如下有關機器人學之重要議題：多模式人機互動、經由單或多攝影機的三維定位、目標物的抓取、視覺為基準的目標追蹤、經由無線感知網路之定位、視覺行為之研究。	課堂講授	出席率、報告、討論

授課進度表

週次	日期	內容 (Subject/Topics)	備註
1	09/13	Multimodal Human – Robot Interaction	
2	09/20	Multimodal Human – Robot Interaction	
3	09/27	3D Localization via Single Camera or Multiple Cameras	
4	10/04	3D Localization via Single Camera or Multiple Cameras	
5	10/11	3D Localization via Single Camera or Multiple Cameras	

6	10/18	3D Localization via Single Camera or Multiple Cameras	
7	10/25	3D Localization via Single Camera or Multiple Cameras	
8	11/01	3D Localization via Single Camera or Multiple Cameras	
9	11/08	Vision-Based Target Tracking	
10	11/15	Vision-Based Target Tracking	
11	11/22	Target Grasping	
12	11/29	Target Grasping	
13	12/06	Localization via Wireless Sensor Network:	
14	12/13	Localization via Wireless Sensor Network:	
15	12/20	Localization via Wireless Sensor Network:	
16	12/27	Localization via Wireless Sensor Network:	
17	01/03	Visual Behavior	
18	01/10	Visual Behavior	
修課應 注意事項			
教學設備		電腦、投影機	
教材課本		(1) 9 Papers from IEEE Transactions, (2) one International Journal of Information Science	
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		◆平時考成績： % ◆期中考成績：35.0 % ◆期末考成績：35.0 % ◆作業成績： 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/index.asp/ 〉教務資訊「教學計畫表管理系統」進入。 ※非法影印是違法的行為。請使用正版教科書，勿非法影印他人著作，以免觸法。	