

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	授課 教師	游文雄 Wen-shyong Yu
	ROBOTICS		
開課系級	電機二碩專班 A	開課 資料	選修 單學期 3學分
	TETXJ2A		
學系(門)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工程師。</p> <p>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。</p>			
學生基本能力			
<p>A. 具有運用專業知識以解決電機工程問題之能力。</p> <p>B. 具有策劃及執行專題研究之能力。</p> <p>C. 具有撰寫專業論文之能力。</p> <p>D. 具有創新思考及獨立解決問題之能力。</p> <p>E. 具有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。</p> <p>G. 具有領導、管理及規劃之能力。</p> <p>H. 具有終身自我學習成長之能力。</p>			
課程簡介	讓學生熟悉機器人運動學、逆運動學及動態系統方程式的推導及應用，進而瞭解機器人多腳走路及多手提取的運動設計方法與流程。		
	This course will teach the students to be familiar with the kinematics, inverse kinematics, and dynamics of the robots. It will further teach the students to understand the design methods and procedures of the parallel manipulators in walking and grasping design.		

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	學生能夠瞭解空間座標的定義及轉換。	Students can understand the definitions of the coordinates and transformation.	P3	AC
2	學生能夠瞭解位置轉換的基本操作及空間轉換運算	Students can understand the operation of D-H parameters and transformation	P3	ACD
3	學生能夠聯結運動方程式與逆運動方程式之技術，而正確設計與實現機器人位置控制。	Students can can associate the techniques of kinematics and inverse kinematics to correctly design and synthesize the position of the end-effector of the robot.	P2	ABCD

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	學生能夠瞭解空間座標的定義及轉換。	課堂講授	出席率、報告、期中考、期末考、作業
2	學生能夠瞭解位置轉換的基本操作及空間轉換運算	課堂講授	出席率、期中考、期末考、作業
3	學生能夠聯結運動方程式與逆運動方程式之技術，而正確設計與實現機器人位置控制。	課堂講授	出席率、期中考、期末考、作業

授課進度表

週次	日期	內容 (Subject/Topics)	備註
1	09/13	position, orientation	
2	09/20	Homogeneous transformations	

3	09/27	Position analysis of serial manipulators	
4	10/04	Link parameters, coordinate systems	
5	10/11	Loop closure equations	
6	10/18	Denavit-Hartenberg method	
7	10/25	Successive screw displacement	
8	11/01	Position analysis of parallel manipulators	
9	11/08	Geometric methods	
10	11/15	Jacobian analysis of serial manipulators	
11	11/22	Screw coordinates and systems	
12	11/29	Screw coordinates and systems	
13	12/06	Condition numbers, singularity	
14	12/13	Jacobian analysis of parallel manipulators	
15	12/20	Conventional Jacobian	
16	12/27	Position analysis of serial manipulators	
17	01/03	Link parameters, coordinate systems	
18	01/10	期末考試週	
修課應 注意事項	無		
教學設備	電腦、投影機		
教材課本	Robot Analysis: The Mechanics of Serial and Parallel Manipulators, Lung-Wen Tsai, John Wiley & Sons, Inc. 1999.		
參考書籍			
批改作業 篇數	6 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：30.0 %     ◆期末考成績：30.0 % ◆作業成績： 40.0 % ◆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。**