

淡江大學 99 學年度第 2 學期課程教學計畫表

課程名稱	感測器及其設計	授課 教師	盧明智 Lu, Ming-chih
	SENSORS AND THEIR CIRCUIT DESIGN		
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			
<p>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。</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> <p>I. 具有智慧財產權及職場倫理之正確認知。</p>			
課程簡介	<p>1學生將能夠歸納課程中介紹到的元件與原理，能了解各種感測器的使用方法，學到信號轉換的原理。</p> <p>2學生將能夠對於較深入的應用電路，完成電路分析的練習，並學會模組化的設計技巧。</p> <p>3學生將能夠發揮所學把感測器應用在機電整合自動控制及機器人的感測應用。</p>		
	<p>1 Students will be able to introduce inductiveness courses to the components and principles, to know the various types of sensors can be used, learn signal conversion works.</p> <p>2 Students will be able to for in-depth application circuit, complete circuit analysis of practice, and modular design skills.</p> <p>3 Students will be able to give full play to the knowledge that the sensor applications in mechanical and electrical integration of automatic control and robot sensing applications.</p>		

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	1學生將能夠歸納課程中介紹到的元件與原理，能了解各種感測器的使用方法，學到信號轉換的原理。 2學生將能夠對於較深入的應用電路，完成電路分析的練習，並學會模組化的設計技巧。	1. Students will be able to summarize the course introduces the components and principles, understand the use of a variety of sensors, to learn the principles of signal conversion 2. Students will be able to apply for more in-depth circuit, complete circuit analysis of the practice, and learn to modular design techniques.	A4	BDE
2	1.學生將能夠歸納課程中介紹到的元件與原理，能了解各種感測器的使用方法，學到信號轉換的原理。 2.學生將能夠發揮所學把感測器應用在機電整合自動控制及機器人的感測應用。	1. Students will be able to summarize the course introduces the components and principles, understand the use of a variety of sensors, to learn the principles of signal conversion. 2. Students will be able to play what they have learned the sensors used in mechanical and electrical integration of automatic control and robot sensing applications.	A4	ABDE

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	1.學生將能夠歸納課程中介紹到的元件與原理，能了解各種感測器的使用方法，學到信號轉換的原理。 2.學生將能夠對於較深入的應用電路，完成電路分析的練習，並學會模組化的設計技巧。	課堂講授、分組討論	出席率、報告、期中考、期末考
2	1.學生將能夠歸納課程中介紹到的元件與原理，能了解各種感測器的使用方法，學到信號轉換的原理。 2.學生將能夠發揮所學把感測器應用在機電整合自動控制及機器人的感測應用。	課堂講授、分組討論	報告、討論、期中考、期末考

授課進度表

週次	日期起訖	內容 (Subject/Topics)	備註
1	100/02/14~ 100/02/20	課程簡介 / 智慧財產權宣導/個人研究方向介紹	
2	100/02/21~ 100/02/27	機器人感測應用之分類	
3	100/02/28~ 100/03/06	物理量與電氣量之轉換方法	
4	100/03/07~ 100/03/13	影像式避障方法之三角量測法	
5	100/03/14~ 100/03/20	影像式避障方法之平行量測法	
6	100/03/21~ 100/03/27	影像式距離量測方法之應用:液位監測系統	
7	100/03/28~ 100/04/03	影像式距離量測方法之應用:遠距非接觸微小位移量測方法	
8	100/04/04~ 100/04/10	安全考量之感測元件及其應用分析與設計(1)	
9	100/04/11~ 100/04/17	安全考量之感測元件及其應用分析與設計(2)	
10	100/04/18~ 100/04/24	期中考試週	
11	100/04/25~ 100/05/01	訊號轉換與傳輸	
12	100/05/02~ 100/05/08	位移感測元件及其應用分析與設計	
13	100/05/09~ 100/05/15	影像式距離量測方法之應用:空間定位	
14	100/05/16~ 100/05/22	影像式距離量測方法之應用:傾斜攝影之改善方法	
15	100/05/23~ 100/05/29	角度感測元件及其應用分析與設計	
16	100/05/30~ 100/06/05	氣體濃度感測元件及其應用分析與設計	
17	100/06/06~ 100/06/12	紙上電路設計之書面資料與報告	
18	100/06/13~ 100/06/19	期末考試週	

修課應注意事項	電子學為先修課程
教學設備	電腦
教材課本	自編教材
參考書籍	自編教材
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：40.0 %   ◆期中考成績：30.0 %   ◆期末考成績：30.0 % ◆作業成績： % ◆其他〈 〉： %
備考	「教學計畫表管理系統」網址： <a href="http://info.ais.tku.edu.tw/csp">http://info.ais.tku.edu.tw/csp</a> 或由教務處首頁〈網址： <a href="http://www.acad.tku.edu.tw/index.asp/">http://www.acad.tku.edu.tw/index.asp/</a> 〉教務資訊「教學計畫表管理系統」進入。 <b>※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。</b>