101-1 大葉大學 完整版課綱

基本資訊							
課程名稱	機器人設計與實作(一)	科目序號 / 代號	3119 / EDR5202				
開課系所	電機工程學系博士班	學制/班級	研究所博士班1年1班				
任課教師	陳慶順	專兼任別	專任				
必選修 / 學分數	選修 / 3	畢業班 / 非畢業班	非畢業班				
上課時段 / 地點	(二)789 / H371	授課語言別	中文				

課程簡介

本課程教授學生運用RoboLab, NXT-G 與 RobotC語言設計機器人控制程式並實做進行Lego MindStorm機器人控制.

課程大綱

RoboLab

NXT-G

RobotC

Lego MindStorm

基本能力或先修課程

程式語言

數位邏輯

電機工程

課程與系所基本素養及核心能力之關連

- 🬒 1.1.具有以下任一領域專業知識與能力:微電子與光電領域、系統與能源科技領域、電信領域。
- ı 2.1.具有蒐集整理資料、辨識分析、規劃及解決問題能力。
- 🌒 2.2.具有設計實驗、分析創新、獨立研究與實作能力。
- 🤰 3.1.具有效溝通,具備跨領域團隊合作及整合之能力。
- 🔹 3.2.具有充分認知工程倫理重要性,認識時事議題、善盡社會責任。
- 🌒 4.1.具有英語聽說讀寫與溝通能力。
- 🔰 4.2.具有國際觀,培養終身學習。

教學計畫表						
系所核心能力	權重(%) 【A】	檢核能力指標(績效指 標)	教學策略	評量方法及配分 權重	核心能力 學習成績 【B】	期末學習 成績 【C=B*A 】
1.1.具有以下任 一領域專業知識 與能力:微電子與 光電領域、系統 與能源科技領域 、電信領域。	10%	1.1.1.能分析設計。 1.1.2.能勇於發問。 1.1.3.能有科技知識的好 奇心。	講述法 實務操作(實 驗、上機或 實習等)	課程參與度: 30% 口試: 10% 成品製作: 30% 書面報告: 30%	加總: 100	10
2.1.具有蒐集整 理資料、辨識分 析、規劃及解決 問題能力。	20%	2.1.1.能蒐集與分析資料。 2.1.2.規劃研究方向。 2.1.3.能使用模擬軟體。 2.1.4.能分析統計與解釋 結果。 2.1.5.能解決問題。	實務操作(實 驗、上機或 實習等)	課程參與度: 30% 口試: 10% 成品製作: 30% 書面報告: 30%	加總: 100	20
2.2.具有設計實驗、分析創新、獨立研究與實作能力。	20%	2.2.1.勇於表達。 2.2.2.能設計實驗與驗證 結果。 2.2.3.能有創新的思考 2.2.4.能發覺問題。 2.2.5.能獨立地解決問題 。	講述法 實務操作(實 驗、上機或 實習等)	課程參與度: 30% 口試: 10% 成品製作: 30% 書面報告: 30%	加總: 100	20
3.1.具有效溝通 ,具備跨領域團 隊合作及整合之 能力。	20%	3.1.1.能勇於表達。 3.1.2.能與他人合作。 3.1.3.調與整合。	講述法 實務操作(實 驗、上機或 實習等)	課程參與度: 30% 口試: 10% 成品製作: 30% 書面報告: 30%	加總: 100	20
3.2.具有充分認 知工程倫理重要 性,認識時事議 題、善盡社會責 任。		3.2.1.能信守道德倫理規 範。 3.2.2.能認知工程倫理重 要性。 3.2.3.能瞭解時事議題、 養成環保習慣。	實務操作(實	口試: 10% 成品製作: 30%	加總: 100	10
4.1.具有英語聽 說讀寫與溝通能 力。	10%	4.1.1.能使用英文提問與 對話。 4.1.2.能閱讀國際期刊。 4.1.3.能用英文書寫一篇 短文。	實務操作(實 驗、上機或	成品製作: 30%	加總: 100	10

4.2.具有國際觀10%4.2.1.能有每日閱讀書籍講述法課程參與度: 30%加總: 10010, 培養終身學習、報章雜誌(電子報)之實務操作(實口試: 10%

習慣。 驗、上機或

4.2.2.能閱讀電機專業期 實習等) 書面報告: 30%

成品製作: 30%

刊。

成績稽核

成品製作: 30% 書面報告: 30% 課程參與度: 30%

口試: 10%

教科書(尊重智慧財產權,請用正版教科書,勿非法影印他人著作)

無參考教科書

參考教材及專業期刊導讀(尊重智慧財產權,請用正版教科書,勿非法影印他人著作)

書名 作者 譯者 出版社 出版年

自備數位化教材 0

上課進度		分配時數(%)					
週次	教學內容	講授	示範	習作	實驗	其他	
1	機器人發展趨勢	50	0	50	0	0	
2	機器人概論	50	0	50	0	0	
3	樂高機器人	50	0	50	0	0	
4	RoboLab	50	0	50	0	0	
5	RoboLab	50	0	50	0	0	
6	NXT-G	50	0	50	0	0	
7	NXT-G	50	0	50	0	0	
8	RobotC	50	0	50	0	0	
9	RobotC	50	0	50	0	0	
10	專題實作	50	0	50	0	0	
11	專題實作	50	0	50	0	0	
12	專題實作	50	0	50	0	0	
13	專題實作	50	0	50	0	0	
14	專題實作	50	0	50	0	0	
15	專題實作	50	0	50	0	0	
16	專題實作	50	0	50	0	0	
17	專題實作	50	0	50	0	0	
18	專題實作	50	0	50	0	0	

