

99-2 大葉大學 完整版課綱

基本資訊

課程名稱	機器人學	科目序號 / 代號	1838 / MAI4036
開課系所	機械與自動化工程學系	學制 / 班級	大學日間部4年4班
任課教師	陳照忠	專兼任別	專任
必選修 / 學分數	選修 / 3	畢業班 / 非畢業班	畢業班
上課時段 / 地點	(三)34 / H443 (四)2 / H443	授課語言別	中文

課程簡介

本課程為工業用機器人範疇之學科,其目標在於訓練學生成為機器人應用領域素質優秀之機械工程師.

課程大綱

1. Introduction
2. Spatial Descriptions and Transformations
3. Manipulator Kinematics
4. Inverse Manipulator Kinematics
5. Jacobians: Velocities and Static Forces
6. Manipulator Dynamics
7. Trajectory Generation
8. Manipulator-Mechanism Design

基本能力或先修課程

機構學,應用力學和工程數學相關課程.

課程與系所基本素養及核心能力之關連

成績稽核

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)

書名	作者	譯者	出版社	出版年
----	----	----	-----	-----

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
----	----	----	-----	-----

無參考教材及專業期刊導讀

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	Introduction	100	0	0	0	0
2	Introduction	100	0	0	0	0
3	Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
4	Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
5	Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
6	Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
7	Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
8	Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
9	Inverse Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
10	Inverse Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
11	Inverse Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
12	Jacobians: Velocities and Static Forces	100	0	0	0	0
13	Jacobians: Velocities and Static Forces	100	0	0	0	0
14	Manipulator Dynamics	100	0	0	0	0
15	Manipulator Dynamics	100	0	0	0	0
16	Trajectory Generation	100	0	0	0	0
17	Manipulator-Mechanism Design	100	0	0	0	0
18	Final Examination	0	0	100	0	0