

成績稽核

基本資訊

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
開課系所	機械與自動化工程學系	無參考教科書	班級	入學日間部4年5班
任課教師	陳照忠	專兼任別	專任	

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				

課程簡介

上課進度

週次	教學內容	分配時數(%)				
		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	1. Introduction Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
4	2. Spatial Descriptions and Transformations Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
5	3. Manipulator Kinematics Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
6	4. Inverse Manipulator Kinematics Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
7	5. Jacobians: Velocities and Static Forces Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
8	6. Manipulator Dynamics Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
9	7. Trajectory Generation Inverse Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
10	8. Manipulator-Mechanism Design 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

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 】
--------	--------------	--------------	------	---------------	---------------------	---------------------------

無此教學
計畫表資
訊!

