

國立中興大學 通識微型課程 教學大綱

課程名稱	工業機械手臂			課程編號	1071-4221
規劃教師	馮煜衍	系所/單位	產學研鏈結中心	職 稱	
課程目標	工業機械手臂基礎是工業 4.0 工作環節中的重要基礎，課程由淺入深，從基礎的安裝→機器手臂的程式編程→實機操作演練→各行業的應用實務經驗交流。				
教學進度	第一堂 MISUBISHI ROBOT 基礎(特長/功能/安裝/手臂動作原理) 第二堂 MISUBISHI ROBOT 實務操作與創新 (手臂動作示教/離線軟體 RT ToolBox2 程式安裝與編程) 第三堂 各行業的實務應用影片技術交流及成果驗收				
教學方法			學習評量方式		
講授與實作			出席率 50% 商品成果 50%		
核心能力 (合計 100%，請選擇相關性最高的幾項即可，無需六項都配分)					
人文素養	科學素養	溝通能力	創新能力	國際視野	社會關懷
20 %	20 %	10 %	50 %	_____ %	_____ %