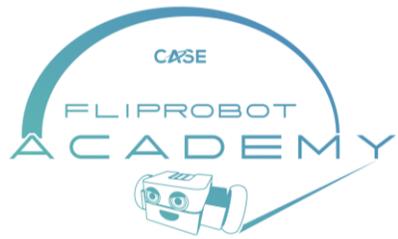


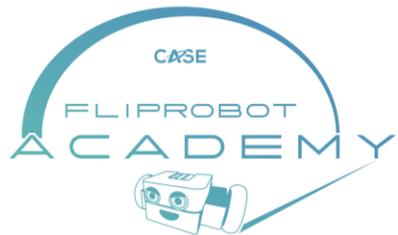
SA1Topic1 迷宮領航者

Lesson 1	Lesson 2	Lesson 3	Lesson 4	Lesson 5	Lesson 6
【踏入機器人的世界】 <ul style="list-style-type: none"> 飛力寶號情境 國際機器人產品 畫出心目中機器人 	【組裝自走機器人I】 <ul style="list-style-type: none"> 螺絲與起子 主板與車體組裝 	【組裝自走機器人II】 <ul style="list-style-type: none"> 斜率與螺絲 馬達與輔助輪組裝 	【線控與動力】 <ul style="list-style-type: none"> 組裝搖桿控制器 搖桿控制練習 	【S型挑戰賽】 <ul style="list-style-type: none"> S型搖桿控制賽 	【什麼是超音波】 <ul style="list-style-type: none"> 超音波感應的原理 常見的感測範圍
Lesson 7	Lesson 8	Lesson 9	Lesson 10	Lesson 11	Lesson 12
【超音波測距實驗】 <ul style="list-style-type: none"> 超音波感應器類型 超音波感測範圍 	【變數板的摩斯密碼】 <ul style="list-style-type: none"> 變數板的功能探討 機器人實驗 	【直線障礙挑戰賽】 <ul style="list-style-type: none"> 變數板控制 機器人實驗 	【認識FlipCode】 <ul style="list-style-type: none"> FlipCode功能介紹 FlipCode程式撰寫 	【機器人向前衝】 <ul style="list-style-type: none"> 機器人程式控制 直線挑戰賽 	【機器人的時間概念】 <ul style="list-style-type: none"> Delay程式應用 機器人前進挑戰
Lesson 13	Lesson 14	Lesson 15	Lesson 16	Lesson 17	Lesson 18
【轉彎的機器人I】 <ul style="list-style-type: none"> 機器人的馬達控制 路邊停車挑戰 	【機器人的邏輯與函式】 <ul style="list-style-type: none"> 函式方塊建立 超音波感應器程式 If...then邏輯概念 	【勇闖迷宮賽I】 <ul style="list-style-type: none"> 機器人挑戰活動 	【勇闖迷宮賽II】 <ul style="list-style-type: none"> 機器人挑戰活動 	【成果海報製作】 <ul style="list-style-type: none"> 創意討論 組織整理 美編設計 	【成果發表與總結】 <ul style="list-style-type: none"> 海報發表 課程總結



SA2Topic3 博物館歷險記

Lesson 1	Lesson 2	Lesson 3	Lesson 4	Lesson 5	Lesson 6
【鑑定文物】 <ul style="list-style-type: none"> 歷史文物的介紹 工業4.0的發展 	【工欲善其事，必先利其器】 <ul style="list-style-type: none"> 常見的機械手臂 	【打造機械手臂】 <ul style="list-style-type: none"> 塑膠件的介紹 機械手臂的組裝 	【不同的扣件】 <ul style="list-style-type: none"> 扣件的類型 機械手臂的組裝 	【機械手臂的應用】 <ul style="list-style-type: none"> 多種類型機械臂 關節處的分析 	【兵馬俑的前置作業】 <ul style="list-style-type: none"> 部位拆解與設計 組裝測試
Lesson 7	Lesson 8	Lesson 9	Lesson 10	Lesson 11	Lesson 12
【一步一步回春】 <ul style="list-style-type: none"> FlipRAS程式介紹 機械手臂的連接 	【專業搬運工】 <ul style="list-style-type: none"> 伺服馬達控制 搬運工挑戰活動 	【團隊的重要】 <ul style="list-style-type: none"> 團隊分工介紹 合作搬運挑戰 水平垂直夾取 	【事半功倍的修護技巧】 <ul style="list-style-type: none"> FlipCode的匯入教學 延遲指令的應用 	【大量修護中】 <ul style="list-style-type: none"> 團隊修護路徑分工表 	【設計專業修護路徑】 <ul style="list-style-type: none"> 單向式修護路徑 團隊修護挑戰
Lesson 13	Lesson 14	Lesson 15	Lesson 16	Lesson 17	Lesson 18
【自動化的修護路徑】 <ul style="list-style-type: none"> 圓環型修護路徑 團隊修護挑戰 	【修護工程試營運】 <ul style="list-style-type: none"> FlipCode循環計數 	【博物館的妙手回春術】 <ul style="list-style-type: none"> 合作修復挑戰 	【展覽導覽員】 <ul style="list-style-type: none"> 海報設計與製作 內容安排 美編設計 	【展覽開幕式】 <ul style="list-style-type: none"> 決定發表順序 正式發表 	【展後回顧】 <ul style="list-style-type: none"> 問題反思 議題討論 教師總結



SA3Topic3 衝吧! AI智能車

Lesson 1	Lesson 2	Lesson 3	Lesson 4	Lesson 5	Lesson 6
【什麼是AI人工智慧】 <ul style="list-style-type: none"> 人工智慧的發展 常見的人工智慧 	【自動駕駛的起源】 <ul style="list-style-type: none"> 自動駕駛的辨識方式 影片辨識的應用 	【自動駕駛機器人】 <ul style="list-style-type: none"> WiFi Camera 完成機器人的組裝 	【塑膠系統的秘密】 <ul style="list-style-type: none"> 塑膠扣中扣 機器人的組裝 完成實驗扣中扣 	【屬於自己的自駕車】 <ul style="list-style-type: none"> 機器人的組裝 輔助輪的介紹 	【AI的第一堂課】 <ul style="list-style-type: none"> FlipAIOT介面使用 辨識三種不同物品 完成AI的第一堂課
Lesson 7	Lesson 8	Lesson 9	Lesson 10	Lesson 11	Lesson 12
【駕訓班開張囉】 <ul style="list-style-type: none"> 因果表的使用 辨識停止號誌 完成實驗-駕訓班開張囉 	【新手的挑戰】 <ul style="list-style-type: none"> 偵測物品距離 完成學習單02 	【計算出完美直線】 <ul style="list-style-type: none"> 機器人路線訓練 完成計算出完美直線 	【加速減速我都行I】 <ul style="list-style-type: none"> 速率的計算方式 不同的交通號誌 完成加速減速我都行 	【加速減速我都行II】 <ul style="list-style-type: none"> 完成實驗-加速減速我都行II 完成學習單03 	【前往糖果店I】 <ul style="list-style-type: none"> 轉彎方式的使用 左右轉彎號誌 完成前往糖果店I
Lesson 13	Lesson 14	Lesson 15	Lesson 16	Lesson 17	Lesson 18
【前往糖果店II】 <ul style="list-style-type: none"> 辨識路人的標誌 抵達糖果店的路線 完成前往糖果店II 	【路況資訊輸入中】 <ul style="list-style-type: none"> 小組練習挑戰活動 完成實驗活動-測試賽前的準備 	【測試賽開跑囉】 <ul style="list-style-type: none"> 完成自動駕駛車測試賽 	【分享前的準備】 <ul style="list-style-type: none"> 小組討論 製作成果發表海報 	【最新產品說明會】 <ul style="list-style-type: none"> 完成成果發表 	【待上市的自動駕駛車】 <ul style="list-style-type: none"> 教師總結 課程反思與延伸討論