

**臺北市工業機器人技術教學中心112年度
「國中學生職業試探-工業4.0機械手臂體驗」實施計畫**

一、依據：臺北市政府教育局工業機器人技術教學中心112年度工作計畫辦理。

二、目的：

(一)配合12年國教多元學習精神，提供國民中等學校學生認識工業4.0與智慧製造。

(二)透過研習以建立學生對工業機器手臂的認識與應用。

(三)協助學生認識產業需求與技術，期學生了解產業最需求的基層技術。

三、辦理單位：

(一)指導單位：臺北市政府教育局。

(二)辦理單位：臺北市工業機器人技術教學中心

臺北市立松山高級工農職業學校電子科。

四、研習日期：

(一)第1梯次：112年6月10日（星期六）上午08:30~12:00共計4節。

(二)第2梯次：112年6月10日（星期六）下午13:00~16:30共計4節。

(三)第3梯次：112年6月18日（星期日）上午08:30~12:00共計4節。

(四)第4梯次：112年6月18日（星期日）下午13:00~16:30共計4節。

五、研習地點：臺北市工業機器人技術教學中心

（臺北市立松山高級工農職業學校民權樓4樓電子科實習工場）。

地址：臺北市信義區忠孝東路5段236巷15號

六、研習內容：如附件一。

七、參加人員與報名：

(一)臺北市國中學生，每梯次**18名**為限。

(二)報名請透過以下表單連結進行報名，以報名先後順序錄取，並於報名截止後以電子郵件通知報名結果。

(三)每位學生限報名1梯次，超過規定，由主辦單位自行調整。

(四)報名期限：第1、2梯次至6月17日截止、第3、4梯次至6月14日截止。

(五)報名表單連結網址：<https://forms.gle/ZPxpsgiVnL2x8HiY6>

八、研習方式：課程教學、實務操作及綜合座談。

九、凡參加研習之學生，請準時報到參加研習，全程參加研習人員，核發研習證書。

十、附則：

- (一)為響應環保政策，請自備環保杯。
- (二)參加人員均應遵守「**臺北市中等學校學生學習活動防疫指引**」規範。
- (三)本研習設備昂貴，若因**未遵守指導人員之指導**，損壞機器設備者，須負賠償責任。
- (四)如有任何問題，請電洽 02-27226616 分機531 松山工農電子科吳煌壬老師。

【附件一】

臺北市立松山高級工農職業學校「機器人技術教學中心」
112年度「國中學生職業試探-工業4.0機械手臂體驗」課程內容

第1梯次：112年6月10日（星期六）上午08:30~12:00

時間	課程內容	主持人/主講人
08:20~08:30	報到	
08:30~09:20	工業4.0介紹 工業機器手臂操作注意事項	講師：吳煌壬老師 助教學生
09:20~10:10	機械手臂結構認識與基本操控	講師：吳煌壬老師 助教學生
10:10~10:20	休息時間	
10:20~11:10	機械手臂基礎控制操作 基本運動操作與點位校正實務	講師：吳煌壬老師 助教學生
11:10~12:00	機械手臂基礎控制操作 機械手臂控制程式寫作	講師：吳煌壬老師 助教學生

第2梯次：112年6月10日（星期六）下午13:00~16:30

時間	課程內容	主持人/主講人
12:50~13:00	報到	
13:00~13:50	工業4.0介紹 工業機器手臂操作注意事項	講師：吳煌壬老師 助教學生
13:50~14:40	機械手臂結構認識與基本操控	講師：吳煌壬老師 助教學生
14:40~14:50	休息時間	
14:50~15:40	機械手臂基礎控制操作 基本運動操作與點位校正實務	講師：吳煌壬老師 助教學生
15:40~16:30	機械手臂基礎控制操作 機械手臂控制程式寫作	講師：吳煌壬老師 助教學生

臺北市立松山高級工農職業學校「機器人技術教學中心」
112年度「國中學生職業試探-工業4.0機械手臂體驗」課程內容

第3梯次：112年6月18日（星期日）上午08:30~12:00

時間	課程內容	主持人/主講人
08:20~08:30	報到	
08:30~09:20	工業4.0介紹 工業機器手臂操作注意事項	講師：吳煌壬老師 助教學生
09:20~10:10	機械手臂結構認識與基本操控	講師：吳煌壬老師 助教學生
10:10~10:20	休息時間	
10:20~11:10	機械手臂基礎控制操作 基本運動操作與點位校正實務	講師：吳煌壬老師 助教學生
11:10~12:00	機械手臂基礎控制操作 機械手臂控制程式寫作	講師：吳煌壬老師 助教學生

第4梯次：112年6月18日（星期日）下午13:00~16:30

時間	課程內容	主持人/主講人
12:50~13:00	報到	
13:00~13:50	工業4.0介紹 工業機器手臂操作注意事項	講師：吳煌壬老師 助教學生
13:50~14:40	機械手臂結構認識與基本操控	講師：吳煌壬老師 助教學生
14:40~14:50	休息時間	
14:50~15:40	機械手臂基礎控制操作 基本運動操作與點位校正實務	講師：吳煌壬老師 助教學生
15:40~16:30	機械手臂基礎控制操作 機械手臂控制程式寫作	講師：吳煌壬老師 助教學生