

**報名表**

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **課程名稱** | **工具機系統設計分析** | | | | | | |
| **＊姓名** | **電話** | | **＊手機** | | | **＊ E-MAIL信箱** | |
|  | **(表格若不敷使用請自行增列)** | |  | | |  | |
|  |  | |  | | |  | |
| **＊單位名稱** |  | | | | | **＊電話** |  |
| **＊單位住址** | **□□□** | | | | | **＊傳真** |  |
| **＊聯絡人** |  | **＊電話** | |  | **＊E-mail** |  | |
| **訊息來源** | **□傳真 □網站 □電子郵件 □郵寄 □其他** | | | | **□ 葷食 □ 素食** | | |
| **請務必填寫手機號碼及E-MAIL以利通知上課**  **上述個人資料僅作為訓練與學習相關服務使用，絕不另作其他用途。特此聲明！** | | | | | | | |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 課程 名稱 | | 工具機系統設計分析 | 開課  單位  (3擇1) | | █主辦學校，系科名稱：機械工程系  □夥伴學校，學校名稱：\_\_\_\_\_\_\_\_\_，系科名稱：\_\_\_\_\_\_  □法人企業，企業名稱：\_\_\_\_\_\_\_\_\_，部門名稱：\_\_\_\_\_\_ | | | | | | | | |
| 授課  教師 | | 李政男教授、張文洲  張堅浚教授、呂茂喜、陳馨寶 | | | | | 技術人員 | | | 邱士杰專任助理  楊仁煜專任助理 | | | |
| 實作  場地 | |  | | | | | | | | | | | |
| 開課 規劃 | | 開課時間 | | | | | | | 每週  上課時數 | | 修習  總週數 | 修習  總時數 | 操作方式 |
| \_\_\_學年，第\_\_學期  □學期周間□學期周末█寒暑假□其他\_\_\_\_\_\_\_\_\_ | | | | | | | 27 | | 2 |  | □個人操作  □每組\_\_\_人 |
| 課程內容 | | | | | | | | | | | | | |
| 實作單元 | | | | 時數 | | 操作設備 | | 核心能力/技術項目 | | | | | |
| 序號 | 名稱 | | |
| 1 | 結構設計分析（一） | | | 3 | |  | | 工具機主要結構體特性介紹 | | | | | |
| 2 | 結構設計分析（二） | | | 3 | |  | | 結構設計與FEA分析 | | | | | |
| 3 | 主軸系統設計（一） | | | 3 | |  | | 主軸技術概述、轉子-軸承系統 | | | | | |
| 4 | 主軸系統設計（二） | | | 3 | |  | | 主軸軸承預壓、兩面拘束刀把 | | | | | |
| 5 | 主軸系統設計（三） | | | 3 | |  | | 主軸打拉刀系統 | | | | | |
| 6 | 導軌設計與選用（一） | | | 3 | |  | | 進給系統介紹、進給結構組裝 | | | | | |
| 7 | 導軌設計與選用（二） | | | 3 | |  | | 滾珠螺桿、伺服馬達與線性滑軌的選用、進給系統高速化 | | | | | |
| 8 | 導軌設計與選用（三） | | | 3 | |  | | 軸承、聯軸器、齒型皮帶的選用 | | | | | |
| 9 | 驅動與控制系統（一） | | | 3 | |  | | 伺服控制系統基本概念 | | | | | |
| 10 | 驅動與控制系統（二） | | | 3 | |  | | 進給系統伺服控制架構、控制系統響應分析 | | | | | |
| 11 | 驅動與控制系統（三） | | | 3 | |  | | 伺服量測調整實例探討、線性馬達的選用 | | | | | |
| 12 | 換刀機構 | | | 3 | |  | | 滾齒凸輪換刀機構 | | | | | |
| 13 | 旋轉軸分度機構 | | | 3 | |  | | 旋轉軸分度機構介紹 | | | | | |
| 14 | 機電整合（一） | | | 3 | |  | | MSD簡介 | | | | | |
| 15 | 機電整合（二） | | | 3 | |  | | 控制器應用軟體模組化之優勢 | | | | | |
| 16 | 機電整合（三） | | | 3 | |  | | PLC狀態流程設計概念 | | | | | |
| 17 | 精度檢測標準（一） | | | 3 | |  | | 運動誤差與自由度 | | | | | |
| 18 | 精度檢測標準（二） | | | 3 | |  | | 量測儀器介紹、誤差補償 | | | | | |