

第一天 10/20(日)			
9:00 - 12:00	機器人基礎程式撰寫及控制 超音波避障設定-距離變化 原理：速度及速率的差別。 使用原理：利用數個不同距離機器人所移動的時間，測量機器人的平均速度及速率。	國立雲林科技大學 產學研大樓 B1-AI007	講師：粘振國
12:00-13:00	午餐		
13:00-16:00	齒輪比的概念-加減速觀念 原理：扭力比的概念。 使用原理：透過齒輪比不同帶動機體結構的力量會因扭力不同而有不同的成果。	國立雲林科技大學 產學研大樓 B1-AI007	講師：粘振國
第二天 10/26(六)			
9:00 - 12:00	機器人程式撰寫 顏色控制-學習控制可變因子 原理：環境反射光量測及實驗。使用原理：使用彩色感應器快速偵測不同環境下的顏色差異，利用此數據來達到計算並寫出符合現場環境的變數值。	國立雲林科技大學 產學研大樓 B1-AI007	講師：粘振國
12:00-13:00	午餐		
13:00-16:00	機器人陀螺儀的使用及偵測 角速度及水平及垂直方向檢測 原理：初始狀態及運動過程 使用原理：透過同步控制使馬達依循著陀螺儀數值控制去讓機器能夠穩定的直走。	國立雲林科技大學 產學研大樓 B1-AI007	講師：粘振國
第三天 10/27(日)			
9:00 - 12:00	團隊比賽活動 A-球的收納及分類(I) 收納容器的製作及針對收球的方式去討論	國立雲林科技大學 產學研大樓 B1-AI007	講師：粘振國
12:00-13:00	午餐		
13:00-15:50	團隊比賽活動 B-球的收納及分類(II) 小組比賽測試什麼樣的方式收球效率最好	國立雲林科技大學 產學研大樓 B1-AI007	講師：粘振國