

檔 號：
保存年限：

國立新竹高級工業職業學校 函

地址：30060新竹市中華路2段2號
聯絡人：余曼莉
聯絡電話：(03)5322175分機303
傳真電話：(03)5330800
Email：mlyu@hcv.s.hc.edu.tw

受文者：新竹市立建功高級中學

發文日期：中華民國108年6月4日

發文字號：竹工實字第1080001201號

速別：普通件

密等及解密條件或保密期限：

附件：如說明 (a10510000v_1080001201ax_1.pdf、a10510000v_1080001201ax_2.pdf)

主旨：本校辦理國教署補助108年前瞻基礎建設新興科技認知計畫「2019學科普FUN一夏」暑期研習，敬請惠予協助公告，並轉知貴校教師及學生踴躍報名參加，請查照。

說明：

- 一、本校為推廣工業4.0智慧製造，並促進南桃園竹苗區域學校師生對於新興科技的教學與學習上之素養，特舉辦此研習。
- 二、參加對象：南桃園竹苗區公立高中職校教師及學生每班22名。
- 三、研習日期：108年7月2日至108年7月5日。
- 四、研習地點：本校藝德樓三樓手作電腦教室。
- 五、課程內容：說明如附件一、二。
- 六、報名方式：即日起至6月20日止，(1)老師：請至全國教師在職進修研習網報名，無人空拍機課程代碼：2650332；初階無人智慧自走車課程代碼：2650349(2)學生：請上網填寫



教務處 108/06/04 12:02



1080004272

有附件

google表單報名，網址<https://forms.gle>

/YgGpm4yurBU5Y6JN9，並請附學生證正面影本，聯絡人：實

習處余小姐，電話03-5322175-303。

正本：竹苗南桃園各公立高中職校

副本：本校實習處



校長 李恆霖

裝

訂

線



檔 號：108/1390

保存年限：03年

便 簽 日期： 108年6月4日
單位： 教務處

上網公告

第二層決行	
承辦單位	決行



裝
訂
線



* 1 0 8 0 0 0 4 2 7 2 *

— 批核軌跡及意見 —

1. 新竹市立建功高級中學教務處設備組長 王本銘：108/06/04 16:56:43
承辦意見：
2. 新竹市立建功高級中學教務處教務主任 簡世欣：108/06/10 13:59:49
批示意見：如擬
3. 新竹市立建功高級中學教務處設備組長 王本銘：108/06/11 10:10:56
承辦意見：



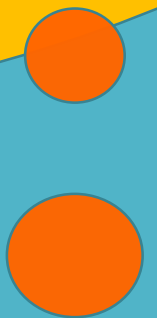
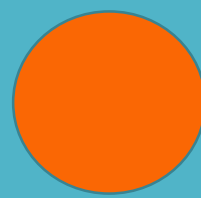
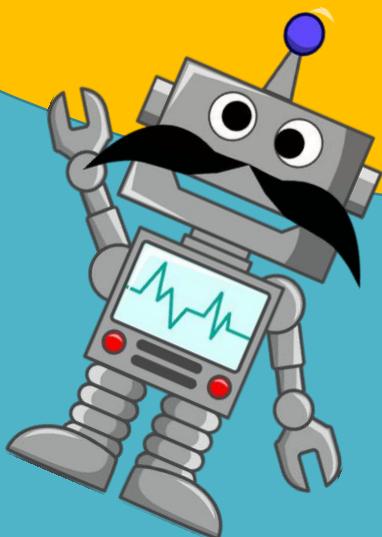
— 欄位批核紀錄 —

— 貼紙備註資訊 —

2019『學科普·FUN一夏』暑期研習

日期	7月2日	7月3日	7月4日	7月5日
9:00~12:00	無人空拍機	初階無人智慧自走車(MBOT +擴充感應器元件)	初階無人智慧自走車(MBOT +擴充感應器元件)	智慧居家監控情境模擬屋
任課講師	育達科大葉律佐老師	意諾威工作坊吳榮原老師	意諾威工作坊吳榮原老師	明新科大戴任韶老師
上課對象	老師	學生	老師	學生
12:00~13:00	午休	午休	午休	午休
13:00~16:00	無人空拍機	初階無人智慧自走車(MBOT +擴充感應器元件)	初階無人智慧自走車(MBOT +擴充感應器元件)	智慧居家監控情境模擬屋
任課講師	育達科大葉律佐老師	意諾威工作坊吳榮原老師	意諾威工作坊吳榮原老師	明新科大戴任韶老師
上課對象	學生	學生	老師	學生

- 1.辦理單位：國立新竹高工實習處前瞻新興科技區域推廣中心
- 2.參與對象：南桃園竹苗各公立高中職校老師及學生，每班課程以22人為原則，名額有限，錄取另行通知。
- 3.活動日期：108年7月2日至108年7月5日。
- 4.活動地點：本校藝德樓三樓手作電腦教室。
- 5.報名方式：報名方式：即日起至6月20日止，(1)老師：請至全國教師在職進修研習網報名，無人空拍機課程代碼：2650332；初階無人智慧自走車課程代碼：2650349
(2)學生：請上網填寫google表單報名，網址 <https://forms.gle/YgGpm4yurBUyY6JN9>，並請附學生證正面影本，聯絡人：實習處余小姐，電話03-5322175-303。



科技教育，彈性學習，這樣教與學，更有趣!

「108 新課綱」將科技列入高中職正式課綱，國中小的學生目前都已開始學習積木拉圖程式(Scratch 或 microbit)，老師們你在煩惱怎麼教嗎?高中職的你在煩惱怎麼學嗎??

本次暑期多項教師及學生研習課程將為您準備完整教學方案、教具、透過實際使用無人空拍機、無人自走車、智慧居家監控情境模擬屋，利用學習中文積木拉圖程式，未來引導學生透過有趣的教學，學習邏輯思考，程式設計，進而跟上新興科技的時代。

飛凡樂趣，從無人空拍機開始



渴望飛行，愛上科技

```
5 double angle_rad = PI/180.0;
6 double angle_deg = 180.0/PI;
7
8 void setup() {
9 }
10
11 void loop() {
12   _loop();
13 }
14
15 void _delay(float seconds) {
16   long endTime = millis() + second;
17   while(millis() < endTime) _loop();
18 }
19
20 void _loop() {
21 }
```

```
SSID(分享器名稱) "MARK ONE"
Password(密碼) "88888888"

DHT11 溫度感測器 腳位 11 讀取數值 溫度
DHT11 濕度感測器 腳位 11 讀取數值 濕度
GAS 到 氣比輸出腳位 A2
LED 16x8 顯示 跑馬燈
位址 X70 移動速度 快
建立字串使用 " "
" "
" "
```