

東吳大學遠距教學課程教學計畫

壹、課程基本資料

(1)課程名稱	中文	行動學習與人機互動			
	英文	Mobile Learning and Human-Computer Interaction			
(2)開課系級	資管系碩專班二年級 請務必註明學年級，如為一、二年級之專業必修課(重補修課程不受此限)，請於此欄提供必須開設為遠距課程之相關說明。				
(3)開課單位名稱	資訊管理學系				
(4)授課教師姓名及職稱	朱蕙君教授 1.請務必註明授課教師職稱。 2.如為共同授課，授權書應由主持人確認後代為簽署。				
(5)師資來源	☒ 專業系所聘任 ☐ 通識中心聘任 ☐ 以上合聘 ☐ 其他				
(6)開課資料	☐ 必修 ☒ 選修	☒ 第一學期 ☐ 第二學期 ☐ 暑期重補修 ☐ 暑期提前開課 不同開課學期，請分開填寫教學計畫表。	_____ 3 _____ 學分		
(7)教學型態	☐ 非同步遠距教學：教學方式以非同步網路授課為主(請於下列三種教學方式中擇一勾選)。 ☐ 非同步+同步 ☐ 非同步+面授 ☐ 非同步+同步+面授 ☒ 同步遠距教學：教學方式以同步網路授課為主(請於下列四種教學方式中擇一勾選)。 ☐ 同步 ☐ 同步+非同步 ☐ 同步+面授 ☒ 同步+非同步+面授				
(8)課程學制	☐ 學士班 ☐ 進修學士班 ☐ 碩士班 ☐ 碩士班 ☐ 博士班 ☒ 學位學程(含學士、碩士班、碩士在職專班) ☐ 學分學程(含教育學程)				
(9)科目類別	☐ 共同科目 ☒ 專業科目 ☐ 教育科目 ☐ 通識科目 ☐ 其他(含全校性選修)				
(10)預計總修課人數	10 人				
(11)全英語教學	☐ 是 ☒ 否				
(12)跨校／跨國遠距課程	☐ 是：合作學校與系所名稱 ☐ 主播 ☐ 收播 ☐ 境外專班 ☐ 雙聯學制 ☐ 其他 ☒ 否				

貳、課程教學計畫

一、教學目標	中文	本課程目的在於培養學生瞭解行動學習與無所不在學習領域的研究內容，以及各種不同行動科技的人機互動設計、應用方式與教學策略。著重於行動學習研究方法，以及介紹行動科技結合無線網路實施的無所不在學習系統之相關研究與實施方式。課程中將培養學生設計與建立行動學習系統的能力，整合真實環境學習所需的軟硬體技術，瞭解現行行動學習實驗的設計方式與實施策略，培養設計與實施行動學習研究之能力。			
	英文	This course aims to develop students' understanding of research in the field of mobile learning and ubiquitous learning, as well as the design, application, and teaching strategies for human-computer interaction with various mobile technologies. Emphasis will be placed on mobile learning research methods and the introduction of mobile technology combined with wireless networks for the implementation of Ubiquitous Learning Systems. Students will develop the ability to design and build mobile learning systems, integrate software and hardware technologies required for real-world learning, understand the design and implementation strategies of current mobile learning experiments, and develop the ability to design and implement mobile learning research.			
二、修讀對象	本課程參與學生為碩士在職專班或碩士班的同學，應具備英文閱讀能力與聽力。完成課程單元後，能將所修讀的課程進而發展為研究或系統設計的想法。 請詳述修讀對象之條件，如：建議先修科目、先備條件與能力等。				
三、課程內容大綱與教學進度	週次	課程內容	授課方式		
			1.請填寫每週上課時數。 2.網路遠距之時數應達總時數之 1/2。 3.同步教學或教室面授至少 6 週以上。		
	範例	(1)課程內容、成績計算、授課方式說明 (2)1-1「遠距課程實施」、1-2「遠距課程線上互動」	線上遠距		教室面授
			同步	非同步	
	1	預備週：課程說明及分組	3		
	2	主題 0：數位學習研究趨勢 主題 1：翻轉教室結合行動學習之實施模式與教學策略	3		
	3	主題 2：VR 與 AR 活動設計模式	3		
	4	VR 設計工具介紹及練習 (請攜帶電腦)			3(混成)
	5	VR 設計工具介紹及練習 (請攜帶電腦)			3(混成)
	6	主題 3：行動與無所不在學習的研究趨勢與應用	3		

表九之一 114 學年度適用

	7	學術交流週		3	
	8	主題 4：遊戲式學習與行動學習的結合與應用	3		
	9	凱比機器人操作與設計人機互動練習			3(混成)
	10	凱比機器人操作與設計人機互動練習			3(混成)
	11	主題 5：行動與無所不在探究式學習	3		
	12	主題 6：合作學習(翻轉教室)設計與討論	3		
	13	期末研究主題設計提案(8-10 頁的 PPT) 主題說明、研究背景及動機、研究目的、實驗設計(包括對象、課程、工具及分析方法)	3		
	14	主題 7：學習行為分析與相關研究議題	3		
	15	主題 8：自律學習研究介紹與論文報告	3		
	16	主題 10：STEM 數位學習系統介紹 線上/實體期末課堂反應問卷施測。	3		
	17	期末研究主題成果報告	3		
	18	期末研究主題成果報告/論文修改與討論 此週雖為彈性補充教學，但總學期上課週數仍維持 18/14 週，教師應透過教學活動安排，提供學生多元學習或自主學習。		3	
	備註	如有連續 4 週以上均採非同步線上方式授課，請於此欄補充說明如何掌握學生學習成效之相關措施。			
四、 教學方式 (可複選)	本欄填寫方式請務必與「三、課程內容大綱與教學進度」一致。 ☒提供 同步教學，次數： 12 次，總時數： 36 小時 ☒提供 非同步教學，次數： 2 次，總時數： 6 小時(非同步為翻轉課程，實則以同步為主) ☒提供 面授教學，次數： 4 次，總時數： 12 小時(實體線上混成授課) ☐無須安排學校教室(須全數為線上教學課程方可勾選) ☐其他，請說明：_____				

表九之一 114 學年度適用

	教學平台(教材放置、課堂反應問卷設定平台，請擇一使用) ☒本校 TronClass 行動化數位學習平台 ☐其他，請說明：_____
五、 課程預計使用的 學習管理系統功 能	同步視訊使用軟體(有線上同步教學之課程必填) ☒Microsoft Teams ☒Google Meet ☐其他，請說明：<u>請填寫軟體名稱，並說明使用原因</u> 課程內容(可複選) ☒課程簡介 ☒課程安排 ☒教材目錄 ☐測驗/考試 ☒作業/報告 ☒其他，請說明：<u>議題討論、同儕互評</u> 課程資訊(可複選) ☐最新消息 ☒課程公告 ☒評量方式 ☒教師、助理資訊 ☐常見問題 ☒成績資訊 ☒提供教材內容供學習者下載 ☒線上討論區 ☒線上作業繳交 ☐其他，請說明：_____ 教學活動(至少使用 5 種) ☒教師講述 ☒操作演示 ☒議題討論 ☒實作練習 ☐角色扮演 ☒分組報告 ☒同儕互評 ☐腦力激盪 ☒搶答 ☐辯論 ☒其他，請說明：<u>Project-based Learning、Flipped Classroom、WSQ 學習單</u>
六、 師生互動討論	教師線上固定討論時段(必備，每兩週 1 小時)：<u>每週三 11:00-12:00</u> 教師實體空間課輔時間：<u>每週三 13:00-15:00</u> ☐無研究室之兼任教師，請與學生討論後，另約時間地點討論。 教師 E-mail 信箱及分機：<u>carolhcchu@gmail.com、3808</u> 其他，請說明：_____ (註：相關互動資訊請務必留存備查)
七、 評量方式 (可複選)	☐期中考試：_____ % ☐期末考試：_____ % ☒平時作業(含機器人實作)：<u>20</u> % ☐線上小考：_____ % ☐出席出勤：_____ % ☒線上互動(含同儕互評)：<u>20</u> % (務必納入成績評量方式) ☒其他(請說明：<u>論文研讀及報告</u>)：<u>25</u> % ☒其他(請說明：<u>期末研究主題設計</u>)：<u>30</u> % ☒其他(請說明：<u>同儕心得報告反饋</u>)：<u>5</u> %
八、 修課注意事項	期末研究主題設計說明： 1. 結合本課程的某一個或一個以上的理論或方法，設計一個研究計畫(包括 Word 及 PowerPoint)。

表九之一 114學年度適用

	2. 研究計畫應包括主題說明、研究背景及動機、研究目的、研究設計（包括對象、課程、工具及分析方法）
	如無注意事項，請填「無」。
九、 教材及參考資料	自編教材 如是自編教材，亦請註明。

附註：遠距教學課程經教務會議核定後，教師需自行於校務行政系統上傳授課計畫。