

114 年教育部國民及學前教育署高級中等學校新興科技教育聯盟計畫

國立虎尾高級農工職業學校新興科技教育聯盟推廣中心

AI 影像辨識無人載具工作坊

B02

一、課程介紹：本課程旨在協助教師理解 AI 影像辨識與無人載具技術在教學中的實作方式與課程設計重點。內容涵蓋影像辨識的基礎概念、模型運作原理，以及無人載具（如自走車、無人機）之感測、控制與導航技術。透過實際操作與案例示範，教師將學習如何整合影像辨識模組（如物件偵測、路徑辨識）至載具行為控制，並設計具探究與跨領域特色的課室活動。課程最終協助教師建立可直接應用於教學現場的教案與評量方式，提升學生對智慧科技與自主系統的理解與實作能力。

二、課程日期：115 年 1 月 28 日(三)9:00~15:00(5 節)

三、課程地點：虎尾農工新興科技教室。(第二校區)

四、研習對象：縣內教師(預計人數:15 人)。

五、課程流程

時 間	研 習 內 容	主持(講)人	備 註
8：50~9：00	報 到	工作團隊	
9：00~10：00	AI 影像辨識原理	山水公司 楊勝凱 經理 虎尾農工 黃琪騰 助教	地點:新興科技遠距 教室
10：00~11：00	材料發放、設備組裝		
11：00~12：00	接線測試功能		
12：00~	休息		
13：00~14：00	設備組裝與接線測試	山水公司 楊勝凱 經理 虎尾農工 黃琪騰 助教	地點:新興科技遠距 教室
14：00~15：00	系統測試, 賦歸		