

課程名稱	We can do it I	實施年級 (班級組別)	五上	教學節數	本學期共(19)節
彈性學習課程 四類規範	1. <input checked="" type="checkbox"/> 統整性探究課程 (<input checked="" type="checkbox"/> 主題 <input type="checkbox"/> 專題 <input type="checkbox"/> 議題)				
設計理念	系統與模型：程式設計結合 WeDo 積木組裝機器人，習得簡單的機械原理及程式運作的概念。				
本教育階段 總綱核心素養 或校訂素養	E-A2 具備探索問題的思考能力，並透過體驗與實踐處理日常生活問題。 E-B2 具備科技與資訊應用的基本素養，並理解各類媒體內容的意義與影響。				
課程目標	學生能瞭解程式設計軟體與 WeDo 積木組裝機器人的使用，從動手操作的練習中，學習有效地運用網路科技資源及小組合作方式解決問題之能力，培養具備科技與資訊應用之素養、團隊合作能和諧溝通之相處。				
配合融入之領域 或議題	<input type="checkbox"/> 國語文 <input type="checkbox"/> 英語文 <input type="checkbox"/> 英語文融入參考指引 <input type="checkbox"/> 本土語 <input type="checkbox"/> 數學 <input type="checkbox"/> 社會 <input checked="" type="checkbox"/> 自然科學 <input type="checkbox"/> 藝術 <input type="checkbox"/> 綜合活動 <input type="checkbox"/> 健康與體育 <input type="checkbox"/> 生活課程 <input type="checkbox"/> 科技 <input checked="" type="checkbox"/> 科技融入參考指引		<input type="checkbox"/> 性別平等教育 <input type="checkbox"/> 人權教育 <input type="checkbox"/> 環境教育 <input type="checkbox"/> 海洋教育 <input type="checkbox"/> 品德教育 <input type="checkbox"/> 生命教育 <input type="checkbox"/> 法治教育 <input type="checkbox"/> 科技教育 <input checked="" type="checkbox"/> 資訊教育 <input type="checkbox"/> 能源教育 <input type="checkbox"/> 安全教育 <input type="checkbox"/> 防災教育 <input type="checkbox"/> 閱讀素養 <input type="checkbox"/> 多元文化教育 <input type="checkbox"/> 生涯規劃教育 <input type="checkbox"/> 家庭教育 <input type="checkbox"/> 原住民教育 <input type="checkbox"/> 戶外教育 <input type="checkbox"/> 國際教育		
表現任務	<p>舉辦期末機器人闖關大賽，學生以小組方式，設計能使用程式設計結合 WeDo 積木組裝機器人進行的關卡，讓其他各小組闖關、競賽。</p> <p>1. 設計 WeDo 積木組裝機器人的闖關遊戲關卡及規則。 2. 運用程式設計控制 WeDo 積木組裝機器人的運動變化。 3. 小組合作的方式，完成「We can do it well！」闖關大賽的任務。</p>				
課程架構脈絡					

C6-1 彈性學習課程計畫(新課綱版)

教學期程	節數	單元與活動名稱	學習表現 校訂或相關領域與參考指引或議題實質內涵	學習內容(校訂)	學習目標	學習活動	學習評量	自編自選教材或學習單
第一週~第三週	2	程式設計好配合 WeDo	自 pe-III-2 能正確安全操作適合學習階段的物品 器材儀器 科技設備及資源。 能進行客觀的質性觀察或數值量測並詳實記錄。 科 E1 了解平日常見科技產品的用途與運作方式。	程式設計軟體的介紹	1.複習程式設計軟體 2.能認識 WeDo 馬達的運作。 2.能熟悉程式設計與 WeDo 馬達的連結與使用。	1.複習程式設計軟體。 2.程式設計與 WeDo 馬達結合運用介紹與操作。	能整合程式設計與 WeDo 馬達的運作。	自編程式設計與 WeDo 馬達運作的簡報
第四週~第五週	2	程式設計好配合 WeDo	自 pe-III-2 能正確安全操作適合學習階段的物品 器材儀器 科技設備及資源。 能進行客觀的質性觀察或數值量測並詳實記錄。 科 E1 了解平日常見科技產品的用途與運作方式。	WeDo 積木組裝機器人的介紹與說明	能熟悉 WeDo 積木組裝機器人的操作與應用。	1.認識 WeDo 積木機器人的功能及配件。 2.瞭解 WeDo 積木機器人的使用。	能完成 WeDo 積木機器人組裝操作	自編 WeDo 積木機器人的介紹簡報
第六週~第八週	2	WeDo	自 pe-III-1 能了解 自變項 應變項 並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師 或教科書 的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源（設備等）的有	跳躍青蛙： 共軸的概念（透過小齒輪帶動大齒輪）	1.運用程式設計控制 WeDo 積木組裝機器人的運動變化。 2.運用表格紀錄運動變化、移動狀況。 3.小組合作的方	1.使用程式的撰寫，以控制 WeDo 積木組裝機器人的運動。 2.練習以程式的撰寫，操作小齒輪帶動大	1.能理解共軸的概念。 2.能撰寫程式完成操作小齒輪帶動大齒輪的運動。 3.小組能完成	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「跳躍青蛙」操作的簡報

			無等因素，規劃簡單的探究活動。 科 E9 具備與他人團隊合作的能力。		式，完成「跳躍青蛙」的任務。	齒輪的運動。 3 進行「跳躍青蛙」的任務的任務。	「跳躍青蛙」的任務。	
第九週~ 第十一週	3	WeDo	自 pe-III-1 能了解自變項→應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源（設備等）的有無等因素，規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。	堅固結構： 地震模擬器的搭建(來回震動的運動；震動振幅-馬達功率強度)	1.運用程式設計控制 WeDo 地震模擬器的運動變化。 2.運用表格紀錄運動變化、移動狀況。 3.小組合作的方式，完成「堅固結構」的任務。	1.使用程式的撰寫，以控制 WeDo 地震模擬器的運動。 2.練習以程式的撰寫，利用來回的動作達到震動的效果、並能調整馬達功率強度以決定震動振幅。 3 進行「堅固結構」的任務。	1.能完成地震模擬器的搭建。 2.能撰寫程式完成來回震動的動作。 3.能撰寫程式控制馬達功率及震動振幅。 4.小組能完成「堅固結構」的任務。	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「堅固結構」操作的簡報
第十二週~ 第十四週	3	WeDo	自 pe-III-1 能了解自變項→應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源（設備等）的有無等因素，規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學	防止洪水： 自動化樂高水閘門(錐齒輪改變旋轉軸線)	1.運用程式設計控制 WeDo 樂高水閘門的運動變化。 2.運用表格紀錄運動變化、移動狀況。 3.小組合作的方式，完成「防止洪水」的任務。	1.使用程式的撰寫，以控制 WeDo 樂高水閘門的運動。 2.練習以程式的撰寫，利用錐齒輪改變旋轉軸線，控制水閘門的開關運作。 3 進行「防止洪	1.能完成閘門模擬器的搭建。 2.能撰寫程式完成自動化的樂高水閘門開關。 3.能撰寫程式控制錐齒輪改變旋轉軸線。	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「防止洪水」操作的簡報

			習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。 科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。			水」的任務。	4.小組能完成「防止洪水」的任務。	
第十五週~第十七週	3	WeDo	自 pe-III-1 能了解自變項→應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源（設備等）的有無等因素，規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。 科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。	嗡嗡警報器： 超音波測距，以距離控制調整音量&音頻高低(聲音傳感器)	1.運用程式設計控制超音波感測器及聲音感測器。 2.運用表格紀錄運動變化、感測器表現狀況。 3.小組合作的方式，完成「嗡嗡警報器」的任務。	1.使用程式的撰寫，以控制超音波感測器與聲音感測器的表現。 2.練習超音波測距程式的撰寫，以距離控制調整音量&音頻高低(聲音感測器)。 3.進行「嗡嗡警報器」的任務。	1.能完成地嗡嗡警報器的搭建。 2.能完成超音波測距的撰寫程式。 3.能撰寫程式偵測距離，並依距離呈現音量&音頻高低的變化。 4.小組能完成「嗡嗡警報器」的任務。	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「嗡嗡警報器」操作的簡報
第十八週~第十九週	2	WeDo	自 pe-III-1 能了解自變項→應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源（設備等）的有	涼爽冷風扇： 冷風扇模型的搭建(以超音波感測器測距；傾斜角度感測器的應用)	1.運用程式設計控制冷風扇模型的運動變化。 2.運用表格紀錄風扇模型的運動變化、轉動狀況。	1.使用程式的撰寫，以控制WeDo冷風扇模型的運動。 2.練習超音波感測器測距程式的撰寫，以決定風扇轉動	1.能完成冷風扇模型的搭建。 2.能撰寫程式以超音波感測器測距完成風扇轉動控制。	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「涼爽冷風扇」操作的簡報

			<p>無等因素，規劃簡單的探究活動。</p> <p>自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。</p> <p>科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。</p>		<p>3.小組合作的方式，完成「涼爽冷風扇」的任務。</p>	<p>情形。</p> <p>3.傾斜角度感測器控制風扇轉動的運作。</p> <p>4.進行「涼爽冷風扇」的任務。</p>	<p>3.能撰寫程式控制傾斜角度感測器以調整風扇轉動的運作。</p> <p>4.小組能完成「涼爽冷風扇」的任務。</p>	
第二十週~第二十一週	2	We can do it well !	<p>自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。</p> <p>資 E5 使用資訊科技與他人合作產出想法與作品。</p>	<p>機器人關卡設計與挑戰賽</p>	<p>1.設計 WeDo 積木組裝機器人的闖關遊戲關卡及規則。</p> <p>2.運用程式設計控制 WeDo 積木組裝機器人的運動變化。</p> <p>3.小組合作的方式，完成「We can do it well !」闖關大賽的任務。</p>	<p>1.學生設計 WeDo 積木組裝機器人闖關關卡及規則。</p> <p>2.撰寫程式以控制 WeDo 積木組裝機器人。</p> <p>3.進行「We can do it well !」闖關大賽的任務。</p>	<p>1.能完成 WeDo 積木組裝機器人闖關關卡及規則。</p> <p>2.能撰寫程式完成 WeDo 積木組裝機器人的闖關。</p> <p>3.小組能完成「We can do it well !」闖關大賽的任務。</p>	<p>1.程式設計軟體。</p> <p>2.WeDo 積木組</p> <p>3.由學生準備「We can do it well ! 機器人闖關大賽」所需之零件。</p>

◎教學期程請敘明週次起訖，如行列太多或不足，請自行增刪。

◎彈性學習課程之第4類規範(其他類課程)，如無特定「自編自選教材或學習單」，敘明「無」即可。

臺南市公立鹽水區仁光國民小學 112 學年度第二學期五年級彈性學習 創客教育 課程計畫(普通班 特教班)

課程名稱	We can do it II	實施年級 (班級組別)	五下	教學節數	本學期共(18)節
彈性學習課程 四類規範	1. <input type="checkbox"/> 統整性探究課程 (<input type="checkbox"/> 主題 <input type="checkbox"/> 專題 <input type="checkbox"/> 議題)				
設計理念	系統與模型：程式設計結合 WeDo 積木組裝，習得簡單的機械原理及程式運作的概念。				
本教育階段 總綱核心素養 或校訂素養	E-A2 具備探索問題的思考能力，並透過體驗與實踐處理日常生活問題。 E-B2 具備科技與資訊應用的基本素養，並理解各類媒體內容的意義與影響。				
課程目標	學生能瞭解程式設計軟體與 WeDo 積木組裝的使用，從動手操作的練習中，學習有效地運用網路科技資源及小組合作方式解決問題之能力，培養具備科技與資訊應用之素養、團隊合作能和諧溝通之相處。				
配合融入之領域 或議題	<input type="checkbox"/> 國語文 <input type="checkbox"/> 英語文 <input checked="" type="checkbox"/> 英語文融入參考指引 <input type="checkbox"/> 本土語 <input type="checkbox"/> 數學 <input type="checkbox"/> 社會 <input checked="" type="checkbox"/> 自然科學 <input type="checkbox"/> 藝術 <input type="checkbox"/> 綜合活動 <input type="checkbox"/> 健康與體育 <input type="checkbox"/> 生活課程 <input type="checkbox"/> 科技 <input checked="" type="checkbox"/> 科技融入參考指引		<input type="checkbox"/> 性別平等教育 <input type="checkbox"/> 人權教育 <input type="checkbox"/> 環境教育 <input type="checkbox"/> 海洋教育 <input type="checkbox"/> 品德教育 <input type="checkbox"/> 生命教育 <input type="checkbox"/> 法治教育 <input type="checkbox"/> 科技教育 <input checked="" type="checkbox"/> 資訊教育 <input type="checkbox"/> 能源教育 <input type="checkbox"/> 安全教育 <input type="checkbox"/> 防災教育 <input type="checkbox"/> 閱讀素養 <input type="checkbox"/> 多元文化教育 <input type="checkbox"/> 生涯規劃教育 <input type="checkbox"/> 家庭教育 <input type="checkbox"/> 原住民教育 <input type="checkbox"/> 戶外教育 <input type="checkbox"/> 國際教育		
表現任務	<p>舉辦期末機器人闖關大賽，學生以小組方式，設計能使用程式設計結合 WeDo 積木組裝進行的關卡，讓其他各小組闖關、競賽。</p> <p>1. 設計 WeDo 積木組裝機器人的闖關遊戲關卡及規則。 2. 運用程式設計控制 WeDo 積木組裝機器人的運動變化。 3. 小組合作的方式，完成「We can do it well！」闖關大賽的任務</p>				

課程架構脈絡								
教學期程	節數	單元與活動名稱	學習表現 校訂或相關領域與 參考指引或 議題實質內涵	學習內容 (校訂)	學習目標	學習活動	學習評量	自編自選教材 或學習單
第一週~ 第三週	2	WeDo 積木 組-1	<p>自 pe-III-1 能了解自變項、應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源(設備等)的有無等因素，規劃簡單的探究活動。</p> <p>自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。</p> <p>科 E1 了解平日常見科技產品的用途與運作方式。</p>	移動衛星: 衛星模型的搭建(馬達的程式語言及轉動時間控制)	<ol style="list-style-type: none"> 1.運用程式設計控制衛星模型的運動變化。 2.運用表格紀錄衛星模型的運動變化、轉動狀況。 3.小組合作的方式，完成「涼爽冷風扇」的任務。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.使用程式的撰寫，以控制 WeDo 衛星模型的運動。 2.練習馬達的程式語言撰寫，控制衛星轉動的時間。 3.進行「涼爽冷風扇」的任務。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.能完成衛星模型的搭建。 2.能撰寫控制馬達的程式以完成衛星轉動的時間控制。 3.小組能完成「涼爽冷風扇」的任務。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「移動衛星」操作的簡報
第四週~ 第六週	3	WeDo 積木 組-1	<p>自 pe-III-1 能了解自變項、應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源(設備</p>	間諜機器人: 間諜機器人模型的搭建(運動感測器的程式語言)	<ol style="list-style-type: none"> 1.運用程式設計控制間諜機器人模型的運動變化。 2.運用表格紀錄間諜機器人模型的運動變化、移動狀況。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.使用程式的撰寫，以控制間諜機器人模型的運動。 2.練習運動感測器的程式語言的撰寫，以控制間諜機器人 	<ol style="list-style-type: none"> 1.能完成間諜機器人模型的搭建。 2.能撰寫運動感測器的程式語言，以控制間諜機器人的運動。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「間諜機器人」操作的簡報

			等)的有無等因素,規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗,享受學習科學的樂趣。 科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。		3.小組合作的方式,完成「間諜機器人」的任務。	模型的運動方向。 3.進行「間諜機器人」的任務。	3.小組能完成「間諜機器人」的任務。	
第七週~ 第九週	2	WeDo 積木組-1	自 pe-III-1 能了解自變項、應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下,能了解探究的計畫,並進而能根據問題的特性、資源(設備等)的有無等因素,規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗,享受學習科學的樂趣。 科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。	蜜蜂授粉: 傳粉模型的搭建(蜜蜂旋轉-齒輪;花朵-運動感測器)	1.運用程式設計控制傳粉模型的運動變化。 2.運用表格紀錄傳粉模型的運動變化狀況。 3.小組合作的方式,完成「蜜蜂授粉」的任務。	1.使用程式的撰寫,以控制傳粉模型的運動。 2.練習程式語言的撰寫,以齒輪的轉動控制蜜蜂旋轉的運動方向。 3.運動感測器控制花朵運動的狀態。 4.進行「蜜蜂授粉」的任務。	1.能完成傳粉模型的搭建。 2.撰寫程式完成蜜蜂旋轉及花朵運動的應用。 3.小組能完成「蜜蜂授粉」的任務。	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「蜜蜂授粉」操作的簡報
第十週~ 第十二週	3	WeDo 積木組-1	自 pe-III-1 能了解自變項、應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導	捕食者: 捕食者/獵物模型的搭建(行走、抓取、推動的程式	1.運用程式設計控制捕食者/獵物模型的運動變化。 2.運用表格紀錄	1.使用程式的撰寫,以控制捕食者/獵物模型的運動。 2.練習行走、抓	1.能完成捕食者/獵物模型的搭建。 2.能撰寫行走、抓取、推	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「捕食者」操作的簡報

			或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源(設備等)的有無等因素，規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。 科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。	語言)	捕食者/獵物模型的運動變化、移動狀況。 3.小組合作的方式，完成「捕食者」的任務。	取、推動的程式語言的撰寫，以控制捕食者/獵物模型的獵捕行為模擬。 3.進行「捕食者」的任務。	動的程式語言，完成捕食。 3.小組能完成「捕食者」的任務。	
第十三週~第十五週	3	WeDo 積木組-2	自 pe-III-1 能了解自變項、應變項並預測改變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源(設備等)的有無等因素，規劃簡單的探究活動。 自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。 科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。	太空探索: 太空漫遊器的搭建(直線行駛、抓取、清掃的程式語言)	1.運用程式設計控制太空漫遊器的運動變化。 2.運用表格紀錄太空漫遊器的運動變化、移動狀況。 3.小組合作的方式，完成「太空探索」的任務。	1.使用程式的撰寫，以控制太空漫遊器的運動。 2.練習直線行駛、抓取、清掃的程式語言的撰寫，以控制捕太空漫遊器的運動軌跡。 3.進行「太空探索」的任務。	1.能完成太空漫遊器的搭建。 2.能撰寫直線行駛、抓取、清掃的程式語言，完成太空漫遊器的行為改變。 3.小組能完成「太空探索」的任務。	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組 3.自編「太空探索」操作的簡報
第十六週~第十八週	3	WeDo 積木組-2	自 pe-III-1 能了解自變項、應變項並預測改	拉力展現: 搭建不同拉	1.運用程式設計控制不同拉力機	1.使用程式的撰寫，設計能拉	1.能完成不同的拉力機器人	1.程式設計軟體 2.WeDo 積木組

			<p>變時可能的影響和進行適當次數測試的意義。在教師或教科書的指導或說明下，能了解探究的計畫，並進而能根據問題的特性、資源(設備等)的有無等因素，規劃簡單的探究活動。</p> <p>自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。</p> <p>科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。</p>	力 機 器 人 (平衡力與非平衡力的觀測與設計)	<p>器人的運動。</p> <p>2.運用表格紀錄不同的拉力機器人的運動變化、移動狀況。</p> <p>3.小組合作的方式，完成「拉力展現」的任務。</p>	<p>動不同物體的機器人。</p> <p>2.使用程式撰寫，控制機器人拉動物體的運動。</p> <p>3.進行「拉力展現」的任務。</p>	<p>的搭建。</p> <p>2.能瞭解平衡力與非平衡力對物體運動的影響。</p> <p>3.小組能完成「拉力展現」的任務。</p>	3.自編「拉力展現」操作的簡報
第十九週~第二十週	2	We can do it well!	<p>自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。</p> <p>科 E9 具備與他人團隊合作的能力。</p>	機器人關卡設計與挑戰賽	<p>1.設計 WeDo 積木組裝機器人的闖關遊戲關卡及規則。</p> <p>2.運用程式設計控制 WeDo 積木組裝機器人的運動變化。</p> <p>3.小組合作的方式，完成「We can do it well!」闖關大賽的任務</p>	<p>1. 學生設計 WeDo 積木組裝機器人闖關關卡及規則。</p> <p>2. 撰寫程式以控制 WeDo 積木組裝機器人。</p> <p>3.進行「We can do it well!」闖關大賽的任務。</p>	<p>1.能完成 WeDo 積木組裝機器人闖關關卡及規則。</p> <p>2.能撰寫程式完成 WeDo 積木組裝機器人的闖關。</p> <p>3.小組能完成「We can do it well!」闖關大賽的任務</p>	<p>1.程式設計軟體。</p> <p>2.WeDo 積木組</p> <p>3.由學生準備「We can do it well!」機器人闖關大賽所需之零件。</p>

◎教學期程請敘明週次起訖，如行列太多或不足，請自行增刪。

◎彈性學習課程之第4類規範(其他類課程)，如無特定「自編自選教材或學習單」，敘明「無」即可。