

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(20)節
彈性學習課程 四類規範	1.■統整性探究課程 (■主題□專題□議題)				
設計理念	系統與模型：程式設計結合 Spike 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 Spike 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 Spike 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 Spike 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 Spike 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 Spike	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 Spike 馬達的運 作。 2.能熟悉程式設 計與 Spike 馬達 的連結與使 用。	1.複習程式設 計軟體。 2.程式設計與 Spike 馬達結 合運用介紹與 操作。	能整合程式 設計與 Spike 馬達的運 作。	自編程式設計 與 Spike 馬達 運作的簡報
第四週~ 第五週	2	程式設計好 配合 Spike	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。	Spike 積木組 裝機器人的介 紹與說明	能熟悉 Spike 積 木組裝機器 人的操作與應 用。	1.認識 Spike 積木機器人的 功能及配件。 2.瞭解 Spike 積木機器人的 使用。	能完成 Spike 積木機器人 組裝操作	自編 Spike 積 木機器人的介 紹簡報
第六週~ 第八週	2	Spike 跳躍青蛙	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	共軸的概念 (透過小齒輪 帶動大齒輪)	1.運程式設計 控制 Spike 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 Spike 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.Spike 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	Spike 堅固結構	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。	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 Spike 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 Spike 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.Spike 積木組 3.自編「堅固結構」操作的簡報
第十二週~ 第十四週	3	Spike 防止洪水	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	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 Spike 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 Spike 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.Spike 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	Spike 嗡嗡警報器	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。	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.Spike 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	Spike 涼爽冷風扇	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	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 Spike 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.Spike 積木組 3.自編「涼爽冷風扇」操作的簡報

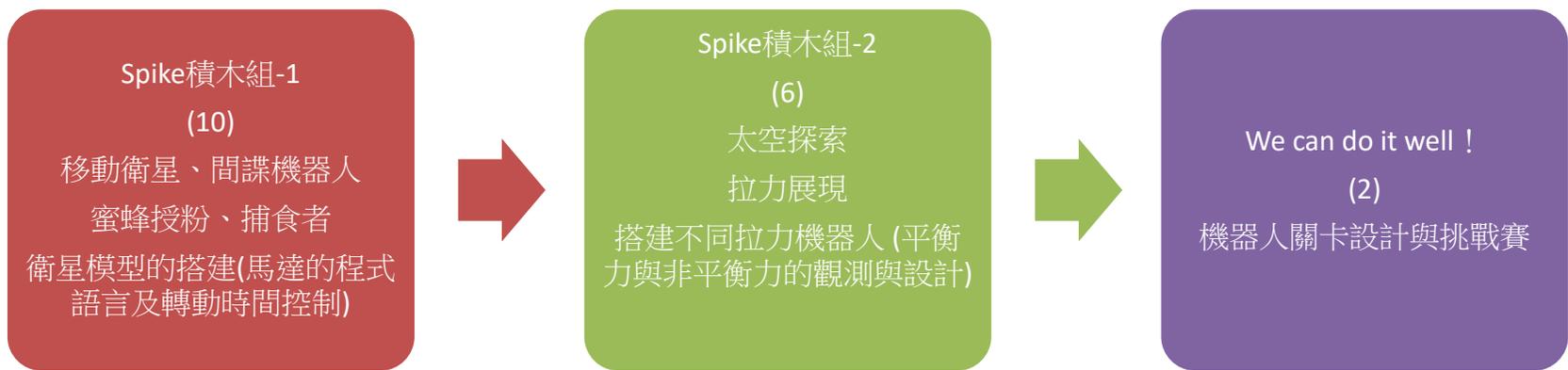
			<p>無等因素，規劃簡單的探究活動。</p> <p>自 ai-III-3 參與合作學習並與同儕有良好的互動經驗，享受學習科學的樂趣。</p> <p>科 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。</p>		<p>3.小組合作的方式，完成「涼爽冷風扇」的任務。</p>	<p>情形。</p> <p>3.傾斜角度感測器控制風扇轉動的運作。</p> <p>4.進行「涼爽冷風扇」的任務。</p>	<p>3.能撰寫程式控制傾斜角度感測器以調整風扇轉動的運作。</p> <p>4.小組能完成「涼爽冷風扇」的任務。</p>	
第二十週~第二十二週	3	We can do it well !	<p>自 ai-III-3 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 Spike 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 Spike 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 Spike 積木組裝機器人闖關關卡及規則。</p> <p>2.撰寫程式以控制 Spike 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 Spike 積木組裝機器人闖關關卡及規則。</p> <p>2.能撰寫程式完成 Spike 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.Spike 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 113 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(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 Spike 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 Spike 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 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 Spike 積木組裝進行的關卡，讓其他各小組闖關、競賽。</p> <p>1. 設計 Spike 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 Spike 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>				



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	Spike 積木組 -1 移動衛星	<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</p>	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 Spike 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.Spike 積木組 3.自編「移動衛星」操作的簡報

			技產品的用途與運作方式。					
第四週~ 第六週	3	Spike 積木組 -1 間諜機器人	<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 E7 依據設計構想以規劃物品的製作步驟。</p>	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。 3.小組合作的方式，完成「間諜機器人」的任務。 	<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，以控制間諜機器人模型的運動方向。 3.進行「間諜機器人」的任務。 	<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。 3.小組能完成「間諜機器人」的任務。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.程式設計軟體 2.Spike 積木組 3.自編「間諜機器人」操作的簡報
第七週~ 第九週	3	Spike 積木組 -1 蜜蜂授粉	<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</p>	傳粉模型的搭建(蜜蜂旋轉-齒輪；花朵-運動感測器)	<ol style="list-style-type: none"> 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。 	<ol style="list-style-type: none"> 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 	<ol style="list-style-type: none"> 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。 	<ol style="list-style-type: none"> 1.程式設計軟體 2.Spike 積木組 3.自編「蜜蜂授粉」操作的簡報

			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。			狀態。 4.進行「蜜蜂授粉」的任務。		
第十週~第十三週	2	Spike 積木組 -1 捕食者	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。	捕食者/獵物模型的搭建(行走、抓取、推動的程式語言)	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。	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。	1.能完成捕食者/獵物模型的搭建。 2.能撰寫行走、抓取、推動的程式語言，完成捕食。 3.小組能完成「捕食者」的任務。	1.程式設計軟體 2.Spike 積木組 3.自編「捕食者」操作的簡報
第十四週~第十六週	3	Spike 積木組 -2 太空探索	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	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	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	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	1.程式設計軟體 2.Spike 積木組 3.自編「太空探索」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。		式,完成「太空探索」的任務。	制捕太空漫遊器的運動軌跡。 3.進行「太空探索」的任務。	改變。 3.小組能完成「太空探索」的任務。	
第十七週~ 第十九週	3	Spike 積木組 -2 拉力展現	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。	搭建不同拉力機器人(平衡力與非平衡力的觀測與設計)	1.運用程式設計控制不同拉力機器人的運動。 2.運用表格紀錄不同的拉力機器人的運動變化、移動狀況。 3.小組合作的方式,完成「拉力展現」的任務。	1.使用程式的撰寫,設計能拉動不同物體的機器人。 2.使用程式撰寫,控制機器人拉動物體的運動。 3.進行「拉力展現」的任務。	1.能完成不同的拉力機器人的搭建。 2.能瞭解平衡力與非平衡力對物體運動的影響。 3.小組能完成「拉力展現」的任務。	1.程式設計軟體 2.Spike 積木組 3.自編「拉力展現」操作的簡報
第二十週~ 第二十二週	3	We can do it well!	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。	機器人關卡設計與挑戰賽	1.設計 Spike 積木組裝機器人的闖關遊戲關卡及規則。	1. 學生設計 Spike 積木組裝機器人闖關關卡及規則。	1.能完成 Spike 積木組裝機器人闖關關卡及規則。	1.程式設計軟體。 2.Spike 積木組 3.由學生準備

C6-1 彈性學習課程計畫(新課綱版)

			<p>科 E9 具備與他人團隊合作的能力。</p>	<p>2.運用程式設計控制 Spike 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>2. 撰寫程式以控制 Spike 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>2.能撰寫程式完成 Spike 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>「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。