

阿南工業高等専門学校			電気・制御システム工学専攻 (平成30年度以前入学生)				開講年度		平成26年度 (2014年度)						
学科到達目標															
科目区分		授業科目	科目番号	単位種別	単位数	学年別週当授業時数								担当教員	履修上の区分
						専1年				専2年					
						前		後		前		後			
						1Q	2Q	3Q	4Q	1Q	2Q	3Q	4Q		
ES	必修	電気・制御システム工学演習	0067		2	4								多田 博夫	
ES	必修	電気・制御システム工学特別研究	0068		4	4		4						小林 美緒	
ES	選択	シーケンス制御	0069		2			4						岩佐 健司	
ES	選択	電子回路解析	0070		2	4								正木 和夫	
ES	選択	電気回路解析	0071		2	4								中村 雄一	
ES	選択	ロボット工学演習	0072		2	4								福田 耕治	
ES	選択	デジタル回路演習	0073		2	4								長谷川 電生	
ES	選択	インターンシップ 1	0074		3	3		3						小林 美緒	
ES	選択	インターンシップ 2	0075		6	6		6						小林 美緒	
ES	選択	インターンシップ 3	0076		9	9		9						小林 美緒	
ES	選択	インターンシップ 4	0077		12	12		12						小林 美緒	
ES	必修	電気・制御システム工学セミナー	0078		1					2				中村 雄一	
ES	必修	電気システム工学実験	0079		2					2		2		釜野 勝	
ES	必修	情報システム工学実験	0080		2					2		2		安野 恵美子	
ES	選択	創造工学演習	0081		2					4				西野 精一	
ES	選択	現代制御工学	0083		2					4				福見 淳二	
ES	選択	光通信工学	0084		2							4		長谷川 電生	
ES	選択	電子計測工学	0085		2					4				長谷川 電生	
ES	選択	パワーエレクトロニクス	0086		2							4		當宮 辰美	
ES	選択	電子物性	0087		2					4				正木 和夫	
M C	必修	電気・制御システム工学特別研究	0082		7					7		7		中村 雄一	
一般	必修	英語講読	0013		2					4				勝藤 和子	
一般	必修	比較文化論	0014		2					4				藤居 岳人	
一般	必修	環境政策論	0015		2					4				今田 浩之	
専門	選択	応用線形代数	0023		2					4				杉野 隆三郎	
専門	選択	現代物理学	0024		2							4		松尾 俊寛	
専門	選択	信号処理工学	0025		2					4				安野 恵美子	
専門	選択	経営工学	0026		2							4		吉田 晋	
専門	選択	化学工学基礎 2	0027		2							4		西岡 守	
専門	選択	応用解析学	0028		2					4				杉野 隆三郎	

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電気・制御システム工学演習	
科目基礎情報							
科目番号	0067			科目区分	ES / 必修		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	各担当教員より紹介/各担当教員より紹介						
担当教員	多田 博夫						
到達目標							
1．Linux等のOSを使用し、各種書類が作成できる。 2．3次元CADを使用し、簡単な設計図を作成できる。 3．特許に関する基礎知識を修得し、特許情報の検索・活用ができる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安		
評価項目1	Linux等のOSを使用し、各種種類を自在に作成できる。		Linux等のOSを使用し、各種書類が作成できる。		Linux等のOSを使用し、各種書類が作成できない。		
評価項目2	3次元CADを使用し、設計図を自在に作成できる。		3次元CADを使用し、簡単な設計図を作成できる。		3次元CADを使用し、設計図を作成できない。		
評価項目3	特許に関する知識を修得し、特許情報の検索・活用が自在にできる。		特許に関する基礎知識を修得し、特許情報の検索・活用ができる。		特許に関する基礎知識に乏しく、特許情報の検索・活用ができない。		
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	専門技術の基礎となる情報処理工学に関する演習を行い、基本的な知識・技術を習得し、ティーチングアシスタント(TA)として低学年の実験・実習に参加し、指導力を培う訓練をする。また、特許申請の具体的な演習を通して実践的技術者としての能力を養う。						
授業の進め方・方法							
注意点	電気・制御システム工学専攻および構造設計工学専攻合同で行う。授業項目に関する基礎知識を十分に復習し、これらの基礎知識が実際のものづくりにどのように結びつくかを体得すること。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	1.情報処理演習		3次元CADの演習を行い、簡単な設計図を作成できる。		
		2週	1.情報処理演習		3次元CADの演習を行い、簡単な設計図を作成できる。		
		3週	1.情報処理演習		OS（Linux）の演習を行い、使いこなすことができる。		
		4週	1.情報処理演習		OS（Linux）の演習を行い、使いこなすことができる。		
		5週	1.情報処理演習		Tex演習の基礎編を習得し、基礎編で対象とする書類を作成できる。		
		6週	1.情報処理演習		Tex演習の基礎編を習得し、基礎編で対象とする書類を作成できる。		
		7週	1.情報処理演習		Tex演習の応用編を習得し、種々の書類を作成できる。		
		8週	1.情報処理演習		Tex演習の応用編を習得し、種々の書類を作成できる。		
	2ndQ	9週	2.特許の基礎		特許制度の基礎について説明できる。		
		10週	2.特許の基礎		特許制度の基礎について説明できる。		
		11週	2.特許の基礎		特許情報の簡単な取得・活用ができる。		
		12週	2.特許の基礎		特許情報の簡単な取得・活用ができる。		
		13週	2.特許の基礎		特許明細書の基礎と各論について説明できる。		
		14週	2.特許の基礎		特許明細書の基礎と各論について説明できる。		
		15週	3. T A 実習		実験・実習での授業実習において T A を行うことができる。		
		16週			※講師の状況によって変更の可能性がある。詳細は別途提示する。		
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	0	0	0	90	10	100
基礎的能力	0	0	0	0	30	0	30
専門的能力	0	0	0	0	30	10	40
分野横断的能力	0	0	0	0	30	0	30

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度（2014年度）		授業科目	電気・制御システム工学特別研究
科目基礎情報						
科目番号	0068		科目区分	ES / 必修		
授業形態	授業		単位の種別と単位数	： 4		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年	専1		
開設期	通年		週時間数	4		
教科書/教材	指導教員が必要に応じて紹介する。/指導教員が必要に応じて紹介する。					
担当教員	小林 美緒					
到達目標						
1.文献の調査・利用や、実験的・理論的研究手法を身に付け、複合的視野から考察することができる。 2.課題に対して、自主的に研究を遂行することができる。 3.指導教員や共同研究者と適切なコミュニケーションを取り、チームの一員として自己の役割を果たす事ができる。 4.研究で得られた成果を、英語により口頭発表できる。 5.研究で得られた成果を科学技術論文としてまとめ、プレゼンテーションできる。						
ルーブリック						
	理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
到達目標1	研究遂行に必要なスキルを身に付け、疑問点は自ら他分野の知識を学習して解決することができる。		必要な文献調査や、実験・計算手法を身に付け、専門以外の視点からも考察することができる。		必要とする実験・計算手法を身に付けることができず、専門以外のことがわからない。	
到達目標2	課題解決において必要になったことを、先ず自ら調べた後、指導教員などと議論していくことができる。		指導教員などと議論しながら、自らの意見も交えて検討し、研究を遂行していくことができる。		指導教員からの指示がなければ、研究を遂行することができない。	
到達目標3	チームにおける自分の役割を知り、自ら積極的に指導教員などとコミュニケーションを取ることができる。		指導教員などとコミュニケーションが取れ、チームの一員として必要な役割を果たすことができる。		指導教員とコミュニケーションが取れず、チームの一員としての役割を果たすことができない。	
到達目標4	英語による口頭発表ができ、質問などに関しても英語で回答できる。		研究成果の要旨など、重要な部分を英語で口頭発表できる。		英語による口頭発表ができない。	
到達目標5	自らの力で、科学技術論文として適切な形でまとめ、プレゼンテーションすることができる。		指導教員の下で、科学技術論文として適切な形でまとめ、プレゼンテーションすることができる。		指導教員の指示があっても、科学技術論文としてまとめることができない。	
学科の到達目標項目との関係						
教育方法等						
概要	各指導教員の下でそれぞれの分野の研究に専念し、研究に対する基本姿勢・方法論を身につけると共に、研究開発において複合的視野を持つことの重要性を学ぶ。また、「もの作り」を考慮しながら、技術的構想や創造的思考を実現させるためのデザイン能力を養う。さらに英語による口頭発表を行い、最後に研究背景・目的・手段・得られた結果と考察・将来展望を特別研究報告書の形でまとめる。					
授業の進め方・方法						
注意点	研究課題は、本科で学んだ授業科目や専攻科で履修する科目を基礎としたものになるよう、指導教員と十分コミュニケーションを取って設定して下さい。また課題解決においては、必ず自分の考えや主張を入れて主体的に研究活動を遂行して下さい。					
授業計画						
		週	授業内容		週ごとの到達目標	
前期	1stQ	1週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。	
		2週				
		3週				
		4週				
		5週				
		6週				
		7週				
		8週	中間発表会		中間発表会の概要原稿を作成する。	
	2ndQ	9週			プレゼンテーションの練習をして、中間発表を行う。	
		10週			出席教員の質問に答えるとともに、得たコメントを以降の研究に反映させる。	
		11週				
		12週				
		13週				
		14週				
		15週				
		16週				
後期	3rdQ	1週	特別研究論文の作成		本文30ページ以上の特別研究論文を作成する。	
		2週			査読を受け、指摘事項を修正する。	
		3週				
		4週				
		5週				

		6週		
		7週		
		8週	特別研究発表会	特別研究発表会の概要原稿を作成する。
	4thQ	9週		プレゼンテーションの練習をして、特別研究の発表を行う。
		10週		出席教員の質問に答え、評価を受ける。
		11週		
		12週		
		13週		
		14週		
		15週		
		16週		

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週
----	----	------	-----------	-------	-----

評価割合

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	20	0	0	0	80	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	0	20	0	0	0	60	80
分野横断的能力	0	0	0	0	0	20	20

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	シーケンス制御	
科目基礎情報							
科目番号	0069			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	4		
教科書/教材	シーケンス制御読本(オーム社)/						
担当教員	岩佐 健司						
到達目標							
1.シーケンス制御についてその概略説明できる。 2.インターロック、優先回路を使用した回路設計ができる。 3.産業界で用いられているシーケンス制御を使った代表的な回路を説明できる。 4.シーケンス図からPLC(Programmable Logic Controller)の作成ができる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	シーケンス制御と他制御（例えばフィードバック制御）と違いを説明できる。			産業界等でシーケンス制御が利用されている例を列挙できる。		シーケンス制御の必要性が説明できない。	
評価項目2	種々の優先回路を作成できる。			インターロック、自己保持回路を説明できる。			
評価項目3	実用的なシーケンス制御の例を挙げ、電気や機械の知見を併せてその仕組みを説明できる。			産業界や社会で利用されているシーケンス制御の例を挙げ、その仕組みを説明できる。			
評価項目4	PLC利用によるシーケンスプログラム作成ができる。			PLC使用するための主要なプログラム命令を説明できる。		PLCの必要性、有能性を理解できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	工場などの生産ラインで一般的に使用されている制御方式であるシーケンス制御についての知識を身につけ、具体的なシーケンス制御設計手法を習得する。併せて、シーケンス制御に用いる制御部品や、関連する電気および機械に関する知識や技術の習得を行い複合的視野から制御系設計開発の習得を行う。						
授業の進め方・方法							
注意点	講義は教科書を使用したゼミ形式で行ないますので各自予め決められたテーマに対して充分予習して発表してください。またシーケンス制御に関する電気・電子に関する内容も取扱います。なお、後期後半からの1授業4時間のクォータ講義です。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	1.シーケンス制御の基本		各種部品とその動作機構が説明できる。		
		2週	1.シーケンス制御の基本		シーケンス部分の表記について説明できる。		
		3週	2.シーケンス回路の基本		自己保持回路について説明できる。		
		4週	2.シーケンス回路の基本		インターロック回路について説明できる。		
		5週	2.シーケンス回路の基本		優先回路の例を示すことができる。		
		6週	3.シーケンス基本回路		自動ドア制御の基本回路が説明できる。 電動機制御の基本回路が説明できる。		
		7週	3.シーケンス基本回路		温度制御の基本回路が説明できる。 圧力制御の基本回路が説明できる。		
		8週	3.シーケンス基本回路		時間制御の基本回路が説明できる。		
	4thQ	9週	4.シーケンス応用回路		給排水設備のシーケンス制御が説明できる。		
		10週	4.シーケンス応用回路		コンベアリフト設備のシーケンス制御が説明できる。		
		11週	4.シーケンス応用回路		ポンプ設備のシーケンス制御が説明できる。		
		12週	5.PLC		PLC(Programmable Logic Controller)のプログラミングができる。		
		13週	5.PLC		PLC(Programmable Logic Controller)のプログラミングができる。		
		14週	5.PLC		PLC(Programmable Logic Controller)のプログラミングができる。		
		15週	5.PLC		PLC(Programmable Logic Controller)のプログラミングができる。		
		16週	【答案返却】				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	60	40	0	0	0	0	100
基礎的能力	20	0	0	0	0	0	20
専門的能力	40	30	0	0	0	0	70
分野横断的能力	0	10	0	0	0	0	10

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電子回路解析	
科目基礎情報							
科目番号	0070			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	新インターユニバーシティ「電子回路」(オーム社)/半導体回路設計技術(日経BP社)						
担当教員	正木 和夫						
到達目標							
1.エネルギーバンド図を用いてトランジスタの動作原理と増幅特性を説明できる。 2.エネルギーバンド図を用いて電解効果型トランジスタの動作原理を説明できる。 3.MOSFETの応用回路であるC-MOSインバータの動作原理を説明できる。 4.差動増幅回路の動作原理を説明し、入出力特性を導出できる。 5.OPアンプの基本的特性が説明でき、OPアンプを用いて種々の演算回路を設計できる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	エネルギーバンド図を用いてトランジスタの動作原理増幅特性を説明できる。			エネルギーバンド図を用いてトランジスタの動作原理を説明できる。		エネルギーバンド図を用いてトランジスタの動作原理を説明できない。	
評価項目2	エネルギーバンド図を用いて電界効果型トランジスタの動作原理を説明できる。			エネルギーバンド図を用いて接合型電解効果型トランジスタの動作原理を説明できる。		エネルギーバンド図を用いて電解効果型トランジスタの空乏層が説明できない。	
評価項目3	MOSFETの応用回路であるC-MOSインバータの動作原理を説明できる。			MOSダイオードの蓄積層、空乏層、反転層を説明でき、MOSFETの動作原理を説明できる。		MOSFETの動作原理を説明できない。	
評価項目4	差動増幅回路の動作原理を説明し、入出力特性を導出できる。			差動増幅回路の動作原理を説明できる。		差動増幅回路の動作原理を説明できない。	
評価項目5	OPアンプの基本特性が説明でき、OPアンプを用いて種々の演算回路を設計できる。			OPアンプの基本的特性が説明できる。		OPアンプの基本的特性が説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	本講義はエネルギーバンド図を用いて電子回路の基本であるバイポーラトランジスタと電界効果型トランジスタの動作原理を説明する。応用回路としてのC-MOS回路の動作原理をバンド構造を用いて説明する。IC回路の基本の一つである差動増幅回路の動作原理をダイオードの拡散電流の式を用いて説明する。その応用であるOPアンプを用いて種々の演算回路の設計ができることを目的とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	基本的なダイオード、バイポーラトランジスタ、FETのエネルギーバンド図を理解しておくこと。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	1.バイポーラトランジスタ		ノートン、ミルマン、テブナンの定理を説明できること。		
		2週	1.バイポーラトランジスタ		ノートン、ミルマン、テブナンの定理を説明できること。		
		3週	1.バイポーラトランジスタ		バイポーラトランジスタの増幅特性を説明できること。		
		4週	2.電解効果型トランジスタ		接合型FETトランジスタの動作原理を説明できること。		
		5週	2.電解効果型トランジスタ		接合型FETトランジスタの動作原理を説明できること。		
		6週	2.電解効果型トランジスタ		MOSFETトランジスタの動作をエネルギーバンド図を用いて説明することができ、閾値電圧、実行移動度を説明できること。		
		7週	2.電解効果型トランジスタ		MOSFETトランジスタの動作をエネルギーバンド図を用いて説明することができ、閾値電圧、実行移動度を説明できること。		
		8週	【中間試験】				
	2ndQ	9週	3.C-MOSインバータ		MOSFETの逆バイアス電圧と閾値電圧の関係を説明できること。		
		10週	3.C-MOSインバータ		C-MOSインバータの動作原理を説明できること。		
		11週	4.差動増幅器		基本的な差動増幅器について説明することができること。		
		12週	4.差動増幅器		基本的な差動増幅器について説明することができること。		
		13週	4.差動増幅器		差動増幅の入出力特性を導出できること。		
		14週	5.OPアンプ		OPアンプの基本特性を説明できること。負帰還回路、比較回路、正帰還回路を説明できること。		
		15週	5.OPアンプ		さまざまな演算回路が設計できること。		
		16週	【答案返却】				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週

評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	0	0	0	40	0	120
基礎的能力	40	0	0	0	20	0	60
専門的能力	40	0	0	0	10	0	50
分野横断的能力	0	0	0	0	10	0	10

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電気回路解析	
科目基礎情報							
科目番号	0071			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	電気回路の動的解析(森北出版)/数分方程式(オーム社)						
担当教員	中村 雄一						
到達目標							
1.基本回路について回路方程式を導き、動的特性を説明できる。 2.LおよびCを含む回路について回路方程式の導出・解法を説明できる。 3.システム方程式の概念を理解し、それを具体的に導出し、解くことができる。 4.分布定数回路の概念を理解し、各種条件の波動方程式について説明できる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	基本回路について回路方程式を系統的に導くことができる。また、それを解き、動的特性を説明できる。			基本回路について回路方程式を導くことができる。また、方程式を解く手順を説明できる。		基本回路について回路方程式を導けない。または、方程式を解く手順を説明できない。	
評価項目2	高階微分で表現される回路方程式を導くことができる。また、その解法を2種類以上説明できる。			2階微分までで表現される回路方程式を導くことができる。また、その一つ解法を説明できる。		2階微分で表現される回路方程式を導くことができない。	
評価項目3	様々な規模の回路に対して、システム方程式を導出できる。また、具体的に解くことができる。			小規模の回路に対して、システム方程式を導出できる。また、解の手順を説明できる。		小規模の回路に対してもシステム方程式の導出ができない。	
評価項目4	分布定数回路の概念を理解し、各種条件の波動方程式について説明できる。			分布定数回路の概念を理解し、一部の条件の波動方程式について説明できる。		分布定数回路や波動方程式について説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	システム状態方程式を用いた解析により、複雑な集中定数回路や分布定数回路における過渡現象を解析する。複数の種類の解析法について学修し、それぞれの特徴や手法を理解することで、目的に応じて最適な方法を選択して解析できることを目標とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	本講義の内容は線形力学系の解析に共通的に応用できる手法である。ここでの表記法および解析手順について習熟することで、より実践的なシステム解析に応用できる力を養成する。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	1.基本回路の動的特性		基本回路について回路方程式を解き、動的特性を説明できる。		
		2週	動的素子		動的素子の個々の特性・作用について説明できる。		
		3週	回路方程式		基本回路に対する回路方程式を求められる。		
		4週	動的特性		基本回路の回路方程式を解き、動的特性について説明できる。		
		5週	2.動的解析法		LおよびCを含む回路について回路方程式の導出・解法を説明できる。		
		6週	常微分方程式とその解法		定数常微分方程式について理解し、その解法の手順を説明できる。		
		7週	ラプラス変換による解法		ラプラス変換を適用し、常微分方程式を解くことができる。		
		8週	伝達関数		伝達関数の概念を理解し、電気回路をブロック線図で表現できる。		
	2ndQ	9週	【中間試験】				
		10週	3.システム方程式とその解法		システム方程式の概念を理解し、それを具体的に導出し、解くことができる。		
		11週	システム方程式		システム方程式の概念を理解し、与えられた回路に対して導出できる。		
		12週	システム方程式の解法		導いたシステム方程式を具体的に導くことができる。		
		13週	4.分布定数回路の動的解析		分布定数回路の概念を理解し、各種条件の波動方程式について説明できる。		
		14週	分布定数回路と波動方程式		分布定数回路の概念を理解し、波動方程式を書き下すことができる。		
		15週	波動方程式の定常解		各種条件の波動方程式について解法を説明できる。		
		16週	【答案返却時間】				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	0	0	0	20	0	100
基礎的能力	30	0	0	0	5	0	35

專門的能力	40	0	0	0	10	0	50
分野横断的能力	10	0	0	0	5	0	15

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	ロボット工学演習	
科目基礎情報							
科目番号	0072			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	/						
担当教員	福田 耕治						
到達目標							
1.距離や回転角度といった物理量に基づく値によりロボットの駆動を制御する考え方がわかる。 2.ロボットとPC間の通信方法がわかる。 3.センサの計測値に基づいたロボットの駆動制御を考えることができる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	ロボット内部のパラメータと物理量の変換を行う機能を記述し、それを利用して駆動制御できる。			ロボット内部のパラメータと物理量とを相互に変換してプログラムに利用できる。		ロボット内部のパラメータと物理量との関係が把握できていない。	
評価項目2	ロボットとホストPC間でデータ通信を行い、フォーマットを考慮してデータを取得する方法がわかる。			ロボットとホストPC間でデータ通信する方法がわかり、テキストデータを交換できる。		ロボットとホストPC間でデータ通信する方法がわからない。	
評価項目3	ロボットに搭載されたセンサによる計測ができ、多数の計測値情報を利用してロボットの制御ができる。			ロボットに搭載されたセンサによる計測ができ、計測値に基づくロボットの制御方法がわかる。		ロボットに搭載されたセンサによる計測ができるにとどまる。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	ロボットは、センサ、アクチュエータ、メカニズムなどにより構成されているが、適切に動作させるにはそれぞれの知識を組み合わせる利用することができなければならない。そこで、本科目は、各種センサを搭載したロボットを対象に、センサの特性を把握し、目的に沿ったロボットの駆動制御を実現する方法について、体験を通して把握することを目的とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	本科目は、ロボットに搭載されたマイコンのプログラムを作成し、動作させる演習をステップ式に実施する。演習結果と課題のレポートを、8回から10回程度予定している。不十分な内容のレポートであっても再提出を求めることなく評価する。また、レポートのコピーや真似は、たとえ一部であってもそのように判断した時点で、当該レポートの評価を最低値とする。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	システム概要と開発環境		ロボットが具備している機能を把握する。		
		2週	システム概要と開発環境		開発システムの使い方（操作手順）がわかる。		
		3週	スピード設定と動作		ロボットの駆動スピード設定方法と、動作の関係がわかる。		
		4週	移動距離指定		移動距離により動作を指定する機能をつくる。		
		5週	回転量指定		回転量により動作を指定する機能をつくる。		
		6週	通信によるデータ伝送		ロボットとホストPC間の通信方法がわかる。		
		7週	通信によるデータ伝送		ロボットとホストPC間の通信方法がわかる。		
		8週	センサ値の取得		ロボットに搭載されたセンサの計測値と物理量との関係を把握する。		
	2ndQ	9週	センサ値の取得		ロボットに搭載されたセンサの計測値と物理量との関係を把握する。		
		10週	センサ値の取得		ロボットに搭載されたセンサの計測値と物理量との関係を把握する。		
		11週	センサ値に基づく制御		センサを利用してロボットを駆動制御する。		
		12週	センサ値に基づく制御		センサを利用してロボットを駆動制御する。		
		13週	センサ値に基づく制御		センサを利用してロボットを駆動制御する。		
		14週	課題		適切なセンサを利用し、特定の課題に沿ったロボットの動作を実現する。		
		15週	課題		適切なセンサを利用し、特定の課題に沿ったロボットの動作を実現する。		
		16週					
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	0	0	0	60	40	100
基礎的能力	0	0	0	0	10	10	20
専門的能力	0	0	0	0	30	20	50
分野横断的能力	0	0	0	0	20	10	30

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	デジタル回路演習	
科目基礎情報							
科目番号	0073			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	配布資料/						
担当教員	長谷川 竜生						
到達目標							
1.dsPICを用いてLEDの点灯制御を行うことができる。 2.dsPICを用いて7セグメントLED、LEDディスプレイの点灯制御を行うことができる。 3.dsPICを用いてAD変換を行うことができる。 4.dsPICを用いて割り込み制御を行うことができる。 5.dsPICを用いてシリアル通信を行うことができる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	LEDの点灯制御に関して、応用的な動作まで行うことができる。			LEDの点灯制御に関して、基本的な動作を行うことができる。		LEDの点灯制御を行うことができない。	
評価項目2	7セグメントLED、LEDディスプレイの点灯制御に関して、応用的な動作まで行うことができる。			7セグメントLED、LEDディスプレイの点灯制御に関して、基本的な動作を行うことができる。		7セグメントLED、LEDディスプレイの点灯制御を行うことができない。	
評価項目3	AD変換を利用して、LEDの点灯制御や波形のサンプリングを行うことができる。			AD変換の動作を行うことができる。		AD変換の動作を行うことができない。	
評価項目4	割り込みを利用して、複数の処理を実行することができる。			割り込みを使用することができる。		割り込みを使用することができない。	
評価項目5	シリアル通信を利用して、LEDの点灯制御やセンサ電圧の取得ができる。			シリアル通信を行うことができる。		シリアル通信を行うことができない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	高機能なワンチップマイコンdsPICを用いたLED点灯制御、AD変換、通信制御などに関する演習を行う。制御に必要な回路やプログラミング技術について学習することを目標とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	本科目では1人ずつ器材を使って課題演習を行う。課題回路をブレッドボード上に配線し、C言語によりプログラミングを行い動作させる。そのため、電子回路とC言語に関する知識が必要となるので、本科における関連科目の内容をよく復習しておくこと。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	1.LEDの点灯制御		dsPICを用いてゲート回路を製作できる。		
		2週	1.LEDの点灯制御		dsPICを用いてLEDを点滅点灯させることができる。		
		3週	1.LEDの点灯制御		ビット演算子を用いてLEDを順次点灯させることができる。		
		4週	2.7セグメントLED		ダイナミック点灯制御により7セグメントLEDを点灯させることができる。		
		5週	2.7セグメントLED		スイッチにより7セグメントLEDの点灯を制御することができる。		
		6週	3.LEDディスプレイ		(1)ダイナミック点灯制御によりLEDディスプレイを点灯させることができる。 LEDディスプレイにおいてスクロール表示させることができる。		
		7週	3.LEDディスプレイ		LEDディスプレイにおいて順次点灯させることができる。		
		8週	【中間試験】				
	2ndQ	9週	4.割り込み処理		INT割り込み、CN割り込みを使用することができる。		
		10週	4.割り込み処理		タイマー割り込み時間を設定することができる。		
		11週	4.割り込み処理		タイマー割り込みを使用して、複数の処理を実行させることができる。		
		12週	5.AD変換		アナログ入力値によりLEDの点灯を制御することができる。		
		13週	5.AD変換		自動サンプリングによりアナログ信号をサンプリングすることができる。		
		14週	6.シリアル通信		PCによりマイコンに接続されたLEDの点灯を制御することができる。		
		15週	6.シリアル通信		マイコンに接続されたセンサ電圧をPCに表示させることができる。		
		16週	【答案返却】				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計

総合評価割合	70	0	0	0	15	15	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	70	0	0	0	15	15	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	インターンシップ 1	
科目基礎情報							
科目番号		0074		科目区分		ES / 選択	
授業形態		授業		単位の種別と単位数		: 3	
開設学科		電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年		専1	
開設期		通年		週時間数		3	
教科書/教材		派遣先実習指導者の指示による/派遣先実習指導者の指示による					
担当教員		小林 美緒					
到達目標							
1. 実習機関（企業、研究所、大学等）の状況を把握し、与えられた課題を解決できる。 2. 実習体験を通して実践的・技術的感覚を養うとともに、専攻科での研究目的を明確化できる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1		与えられた課題を解決した上で、関連する課題を見つけ出し取り組むことができる。		与えられた課題に適切に対応して、解決できる。		与えられた課題に適切に対応せず、解決できない。	
評価項目2		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動と関連付けて応用できる。		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動との関係を説明できる。		実践的・技術的感覚を身に付けていない。専攻科での研究活動との関係を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		国内外の企業、研究所、大学等において電気電子工学および制御情報工学に関連する専門的実習を行い、実務上の問題点と課題を理解し、適切に対応する基礎的能力を養う。					
授業の進め方・方法							
注意点		(1) 学生は総実習期間に応じて、インターンシップ 1 から4のうちいずれかを選択すること。(2) 企業、研究所等で実習を行うので、特別研究指導教員および派遣先実習指導者の指示に従うこと。原則として、専攻科第1年次の8月中旬～11月末に実施する。(3) 複数箇所を実習を行った場合は、各実習先ごとに発表、レポートを作成する。(4) インターンシップ期間にインターンシップ以外で余った時間は特別研究に専念すること。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		2週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		3週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に1回程度で報告書としてまとめることができる。		
		4週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に1回程度で報告書としてまとめることができる。		
		5週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に1回程度で報告書としてまとめることができる。		
		6週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に1回程度で報告書としてまとめることができる。		
		7週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に1回程度で報告書としてまとめることができる。		
		8週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に1回程度で報告書としてまとめることができる。		

		7週	実習先機関における実習	国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて 、(1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。
		8週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
	4thQ	9週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		10週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		11週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		12週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		13週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		14週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		15週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		16週		

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週		
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	60	0	0	20	20	100
基礎的能力	0	10	0	0	5	5	20
専門的能力	0	30	0	0	10	10	50
分野横断的能力	0	20	0	0	5	5	30

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	インターンシップ 2	
科目基礎情報							
科目番号	0075		科目区分		ES / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		: 6		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年		専1		
開設期	通年		週時間数		6		
教科書/教材	派遣先実習指導者の指示による/派遣先実習指導者の指示による						
担当教員	小林 美緒						
到達目標							
1. 実習機関（企業、研究所、大学等）の状況を把握し、与えられた課題を解決できる。 2. 実習体験を通して実践的・技術的感覚を養うとともに、専攻科での研究目的を明確化できる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1		与えられた課題を解決した上で、関連する課題を見つけ出し取り組むことができる。		与えられた課題に適切に対応して、解決できる。		与えられた課題に適切に対応せず、解決できない。	
評価項目2		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動と関連付けて応用できる。		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動との関係を説明できる。		実践的・技術的感覚を身に付けていない。専攻科での研究活動との関係を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		国内外の企業、研究所、大学等において電気電子工学および制御情報工学に関連する専門的実習を行い、実務上の問題点と課題を理解し、適切に対応する基礎的能力を養う。					
授業の進め方・方法							
注意点		(1) 学生は総実習期間に応じて、インターンシップ 1 から 4 のうちいずれかを選択すること。(2) 企業、研究所等で実習を行うので、特別研究指導教員および派遣先実習指導者の指示に従うこと。原則として、専攻科第 1 年次の 8 月中旬～ 1 1 月末に実施する。(3) 複数箇所を実習を行った場合は、各実習先ごとに発表、レポートを作成する。(4) インターンシップ期間にインターンシップ以外で余った時間は特別研究に専念すること。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		2週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		3週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		4週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		5週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		6週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		7週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		8週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		

		7週	実習先機関における実習	国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて 、(1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。
		8週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
	4thQ	9週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		10週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		11週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		12週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		13週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		14週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		15週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		16週		

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週		
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	60	0	0	20	20	100
基礎的能力	0	10	0	0	5	5	20
専門的能力	0	30	0	0	10	10	50
分野横断的能力	0	20	0	0	5	5	30

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	インターンシップ 3	
科目基礎情報							
科目番号	0076		科目区分		ES / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		: 9		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年		専1		
開設期	通年		週時間数		9		
教科書/教材	派遣先実習指導者の指示による/派遣先実習指導者の指示による						
担当教員	小林 美緒						
到達目標							
1. 実習機関（企業、研究所、大学等）の状況を把握し、与えられた課題を解決できる。 2. 実習体験を通して実践的・技術的感覚を養うとともに、専攻科での研究目的を明確化できる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1		与えられた課題を解決した上で、関連する課題を見つけ出し取り組むことができる。		与えられた課題に適切に対応して、解決できる。		与えられた課題に適切に対応せず、解決できない。	
評価項目2		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動と関連付けて応用できる。		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動との関係を説明できる。		実践的・技術的感覚を身に付けていない。専攻科での研究活動との関係を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		国内外の企業、研究所、大学等において電気電子工学および制御情報工学に関連する専門的実習を行い、実務上の問題点と課題を理解し、適切に対応する基礎的能力を養う。					
授業の進め方・方法							
注意点		(1) 学生は総実習期間に応じて、インターンシップ 1 から 4 のうちいずれかを選択すること。(2) 企業、研究所等で実習を行うので、特別研究指導教員および派遣先実習指導者の指示に従うこと。原則として、専攻科第 1 年次の 8 月中旬～ 1 1 月末に実施する。(3) 複数箇所を実習を行った場合は、各実習先ごとに発表、レポートを作成する。(4) インターンシップ期間にインターンシップ以外で余った時間は特別研究に専念すること。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		2週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		3週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		4週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		5週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		6週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		7週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		8週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		

		7週	実習先機関における実習	国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて 、(1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。
		8週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
	4thQ	9週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		10週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		11週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		12週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		13週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		14週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		15週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		16週		

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週		
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	60	0	0	20	20	100
基礎的能力	0	10	0	0	5	5	20
専門的能力	0	30	0	0	10	10	50
分野横断的能力	0	20	0	0	5	5	30

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	インターンシップ 4	
科目基礎情報							
科目番号	0077		科目区分		ES / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		: 12		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年		専1		
開設期	通年		週時間数		12		
教科書/教材	派遣先実習指導者の指示による/派遣先実習指導者の指示による						
担当教員	小林 美緒						
到達目標							
1. 実習機関（企業、研究所、大学等）の状況を把握し、与えられた課題を解決できる。 2. 実習体験を通して実践的・技術的感覚を養うとともに、専攻科での研究目的を明確化できる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1		与えられた課題を解決した上で、関連する課題を見つけ出し取り組むことができる。		与えられた課題に適切に対応して、解決できる。		与えられた課題に適切に対応せず、解決できない。	
評価項目2		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動と関連付けて応用できる。		実践的・技術的感覚を身に付け、専攻科での研究活動との関係を説明できる。		実践的・技術的感覚を身に付けていない。専攻科での研究活動との関係を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		国内外の企業、研究所、大学等において電気電子工学および制御情報工学に関連する専門的実習を行い、実務上の問題点と課題を理解し、適切に対応する基礎的能力を養う。					
授業の進め方・方法							
注意点		(1) 学生は総実習期間に応じて、インターンシップ 1 から 4 のうちいずれかを選択すること。(2) 企業、研究所等で実習を行うので、特別研究指導教員および派遣先実習指導者の指示に従うこと。原則として、専攻科第 1 年次の 8 月中旬～ 1 1 月末に実施する。(3) 複数箇所を実習を行った場合は、各実習先ごとに発表、レポートを作成する。(4) インターンシップ期間にインターンシップ以外で余った時間は特別研究に専念すること。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		2週	ガイダンス、事前打ち合わせ		ガイダンス・事前打ち合わせを通じて、 (1) 事前に、目的を理解し、心構え、社会のルール等を身に付けている。 (2) 派遣先の概要と実習内容について理解できている。		
		3週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		4週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		5週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		6週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		7週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		
		8週	実習先機関における実習		国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて、 (1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を 2 週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。		

		7週	実習先機関における実習	国内外の企業、研究所、大学等における実習を通じて 、(1) 派遣先の実習指導者のもとで、課題に対して適切に対応できる。 (2) 実習期間中、成果を2週間に一回程度で報告書としてまとめることができる。
		8週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
	4thQ	9週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		10週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		11週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		12週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		13週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		14週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		15週	インターンシップ報告会	インターンシップ報告会の発表により、課題の概要とそれに対する解決方法及びインターンシップの総括が行える。
		16週		

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週		
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	60	0	0	20	20	100
基礎的能力	0	10	0	0	5	5	20
専門的能力	0	30	0	0	10	10	50
分野横断的能力	0	20	0	0	5	5	30

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電気・制御システム工学セミナー	
科目基礎情報							
科目番号	0078			科目区分	ES / 必修		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 1		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	各担当教員・特別講師が準備した技術資料/各担当教員・特別講師が紹介した参考書						
担当教員	中村 雄一						
到達目標							
1.各分野の科学技術文献を理解し、その内容を説明できる。 2.各分野における社会的な要求や課題を理解し、その内容を説明できる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	各分野の科学技術文献の内容を理解でき、自らの考察を含めてレポートにまとめることができる。			各分野の科学技術文献の内容を理解でき、その内容をレポートにまとめることができる。		各分野の科学技術文献の内容を理解できず、その内容をレポートにまとめることができない。	
評価項目2	各分野における社会的な要求や課題を理解し、その解決策を提案できる。			各分野における社会的な要求や課題を理解し、説明できる。		各分野における社会的な要求や課題を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	各教員が保有している最新技術情報を知ることにより、学生の研究意欲や学習意欲を高めたり、技術的視野を広めることを目的とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	技術に関するトピックスでは、担当教員の話をもとに聞くだけでなく、そのテーマに対して社会が要求する問題とはどのようなものかを常に心がけて受講してほしい。特別演習は外部講師等による授業であり、様々な分野に関する技術的視野を少しでも広げてほしい。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	1.特別演習 1		外部講師等による特別演習の内容を理解し、レポートにまとめることができる。		
		2週	1.特別演習 1		外部講師等による特別演習の内容を理解し、レポートにまとめることができる。		
		3週	2.技術に関するトピックス		フーリエ変換とウェーブレット変換を用いた信号処理について概要を説明できる。		
		4週	2.技術に関するトピックス		フーリエ変換とウェーブレット変換を用いた信号処理について概要を説明できる。		
		5週	2.技術に関するトピックス		ニューラルネットワーク（BP法）について概要を説明できる。		
		6週	2.技術に関するトピックス		ニューラルネットワーク（BP法）について概要を説明できる。		
		7週	2.技術に関するトピックス		光コンピュータについて概要を説明できる。		
		8週	2.技術に関するトピックス		光コンピュータについて概要を説明できる。		
	2ndQ	9週	2.技術に関するトピックス		ダイポールアンテナについて概要を説明できる。		
		10週	2.技術に関するトピックス		ダイポールアンテナについて概要を説明できる。		
		11週	2.技術に関するトピックス		携帯電話の動向について概要を説明できる。		
		12週	2.技術に関するトピックス		携帯電話の動向について概要を説明できる。		
		13週	3.特別演習 2		外部講師等による特別演習の内容を理解し、レポートにまとめることができる。		
		14週	3.特別演習 2		外部講師等による特別演習の内容を理解し、レポートにまとめることができる。		
		15週	3.特別演習 2		外部講師等による特別演習の内容を理解し、レポートにまとめることができる。		
		16週	【答案返却時間】				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	40	0	0	0	60	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	40	0	0	0	60	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電気システム工学実験	
科目基礎情報							
科目番号	0079			科目区分	ES / 必修		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専2		
開設期	通年			週時間数	2		
教科書/教材	各担当教員が指定した実験説明書/各担当教員が指定した参考書						
担当教員	釜野 勝						
到達目標							
1.実験目的に広じた基本的な実験技術を習得し、実験を遂行することができる。 2.実験結果を工学的に考察し、問題解決することができる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1		各テーマの基本的な実験技術を習得し、独自の工夫を施すことで実験を効率的に遂行できる。		各テーマの基本的な実験技術を習得し、実験を遂行できる。		各テーマの基本的な実験技術を習得しておらず、実験を遂行できない。	
評価項目2		実験結果を工学的に考察し、与えられた問題だけでなく、自ら見出した問題も解決できる。		実験結果を工学的に考察し、与えられた問題を解決できる。		実験結果を工学的に考察できず、与えられた問題を解決できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		「もの作り」につながる創造的思考力や実践的な問題の発見・解決能力、及び複合的な技術開発を進める能力を養成することを目的とする。					
授業の進め方・方法							
注意点		1テーマは3週間（18時間）で実施する。テーマ担当教員の判断により、理解度を確認するための筆記試験を実施することがある。実験中は、安全に十分配慮し、担当教員の指示に従うこと。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		2週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		3週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		4週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		5週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		6週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		7週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		8週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
	2ndQ	9週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		10週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		11週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		12週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		13週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		14週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		15週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		16週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
後期	3rdQ	1週	テーマ別実験		テーマ1:LabVIEWによるGPIB制御		
		2週	テーマ別実験		テーマ1:LabVIEWによるGPIB制御		
		3週	テーマ別実験		テーマ1:LabVIEWによるGPIB制御		
		4週	テーマ別実験		テーマ2:基本素子アンテナの製作とその放射特性測定		
		5週	テーマ別実験		テーマ2:基本素子アンテナの製作とその放射特性測定		
		6週	テーマ別実験		テーマ2:基本素子アンテナの製作とその放射特性測定		
		7週	テーマ別実験		テーマ3:PLC制御に関する実験		
		8週	テーマ別実験		テーマ3:PLC制御に関する実験		
	4thQ	9週	テーマ別実験		テーマ3:PLC制御に関する実験		
		10週	テーマ別実験		テーマ4:光学素子を用いた創造製作実習		

		11週	テーマ別実験	テーマ4:光学素子を用いた創造製作実習
		12週	テーマ別実験	テーマ4:光学素子を用いた創造製作実習
		13週	テーマ別実験	テーマ5:FPGAを用いた論理回路設計
		14週	テーマ別実験	テーマ5:FPGAを用いた論理回路設計
		15週	テーマ別実験	テーマ5:FPGAを用いた論理回路設計
		16週	テーマ別実験	※テーマ及びスケジュールについては都合により変更される可能性がある。詳細は別途提示する。

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週
----	----	------	-----------	-------	-----

評価割合

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	0	0	0	100	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	0	0	0	0	80	0	80
分野横断的能力	0	0	0	0	20	0	20

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	情報システム工学実験	
科目基礎情報							
科目番号	0080			科目区分	ES / 必修		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専2		
開設期	通年			週時間数	2		
教科書/教材	各担当教員が指定した実験説明書/各担当教員が指定した参考書						
担当教員	安野 恵実子						
到達目標							
1.実験目的に応じた基本的な実験技術を習得し、実験を遂行することができる。 2.実験結果を工学的に考察し、問題解決することができる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1		各テーマの基本的な実験技術を習得し、独自の工夫を施すことで実験を効率的に遂行できる。		各テーマの基本的な実験技術を習得し、実験を遂行できる。		各テーマの基本的な実験技術を習得しておらず、実験を遂行できない。	
評価項目2		実験結果を工学的に考察し、与えられた問題だけでなく、自ら見出した問題も解決できる。		実験結果を工学的に考察し、与えられた問題を解決できる。		実験結果を工学的に考察できず、与えられた問題を解決できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		「もの作り」につながる創造的思考力や実践的な問題の発見・解決能力、及び複合的な技術開発を進める能力を養成することを目的とする。					
授業の進め方・方法							
注意点		1テーマは3週間（18時間）で実施する。テーマ担当教員の判断により、理解度を確認するための筆記試験を実施することがある。実験中は、安全に十分配慮し、担当教員の指示に従うこと。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		2週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		3週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		4週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		5週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		6週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		7週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
		8週	テーマ別実験		各テーマの概要および実験内容を理解し、実験技術を習得できる。		
	2ndQ	9週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		10週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		11週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		12週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		13週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		14週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		15週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
		16週	テーマ別実験		各テーマの実験結果を工学的に考察し、レポートにまとめることができる。		
後期	3rdQ	1週	テーマ別実験		テーマ1:センサ特性計測実験		
		2週	テーマ別実験		テーマ1:センサ特性計測実験		
		3週	テーマ別実験		テーマ1:センサ特性計測実験		
		4週	テーマ別実験		テーマ2:Kinectを用いたシステム開発に関する実験		
		5週	テーマ別実験		テーマ2:Kinectを用いたシステム開発に関する実験		
		6週	テーマ別実験		テーマ2:Kinectを用いたシステム開発に関する実験		
		7週	テーマ別実験		テーマ3:ラインセンサ回路の設計製作実習		
		8週	テーマ別実験		テーマ3:ラインセンサ回路の設計製作実習		
	4thQ	9週	テーマ別実験		テーマ3:ラインセンサ回路の設計製作実習		
		10週	テーマ別実験		テーマ4:ネットワークサーバ構築に関する実験		

		11週	テーマ別実験	テーマ4:ネットワークサーバ構築に関する実験
		12週	テーマ別実験	テーマ4:ネットワークサーバ構築に関する実験
		13週	テーマ別実験	テーマ5:音声処理に関する実験
		14週	テーマ別実験	テーマ5:音声処理に関する実験
		15週	テーマ別実験	テーマ5:音声処理に関する実験
		16週	テーマ別実験	※テーマ及びスケジュールについては都合により変更される可能性がある。詳細は別途提示する。

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週
----	----	------	-----------	-------	-----

評価割合

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	0	0	0	100	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	0	0	0	0	80	0	80
分野横断的能力	0	0	0	0	20	0	20

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	創造工学演習	
科目基礎情報							
科目番号	0081			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	担当教員が必要に応じて紹介する						
担当教員	西野 精一						
到達目標							
1. 異なる専攻分野の学生とチームを組み、議論を通して課題を発見・検討・解決していくことができる。 2. 課題の解決に必要な情報を、様々な文献や利用して調査することができる。 3. 得られた情報を分析し、自分に課された課題について解決策を見出すことができる。 4. チームにおける自らの役割を果たし、全員で1つのまとまった技術文書を作成することができる。 5. 進捗状況、最終的な成果についてわかりやすくプレゼンテーションをすることができる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
到達目標1	右記の過程で、リーダーシップを発揮しつつ推進することができる。			他分野専攻の学生で構成したチームでの討議をつうじて、発明・ビジネスを発案できる。		他分野専攻の学生で構成したチームでの討議をつうじて、発明・ビジネスを発案できない。	
到達目標2	右記の過程で、チームメンバーの推挙・完成度の差を調整し、チーム全体の向上が図れる。			発明・ビジネスの原案に新規性を確立すべく、先行技術調査を行うことができる。		発明・ビジネスの原案に新規性を確立すべく、先行技術調査を行うことができない。	
到達目標3	右記の過程で、リーダーシップを発揮しつつ推進することができる。			先行技術調査結果に応じて、発明・ビジネスの原案を、チームでの検討を経て、改善・改良できる。		先行技術調査結果に応じて、発明・ビジネスの原案を、チームでの検討を経て、改善・改良できない。	
到達目標4	右記の過程で、チームメンバーの進捗・完成度の差を調整し、チーム全体の向上が図れる。			発明・ビジネスの特許アイディアシート・事業計画書など技術文書として明文化できる。		発明・ビジネスの特許アイディアシート・事業計画書など技術文書として明文化できない。	
到達目標5	右記の過程で、リーダーシップを発揮することで、より高いレベルの完遂に導くことができる。			考慮した発明・ビジネスをプレゼンテーション・試作品演示などの手段をチーム分担し、アピールできる。		考慮した発明・ビジネスをプレゼンテーション・試作品演示などの手段をチーム分担し、アピールできない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	知識理解型から創造力養成型技術者へのステップアップを目指して、学生が主体的かつチームの一員として皆と協力しながら、自らの発想を交え、お互いに議論しながら技術文書としてまとめるなど、総合的な「ものづくり」の能力を養うことを目的とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	グループ内において学生間で綿密に検討を行って欲しい。また、教員のコメントを参考しながら、テーマ決定から技術文書の作成まで着実に遂行して欲しい。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	オリエンテーション		担当教員より演習の進め方について説明する。		
		2週	オリエンテーション		担当教員より演習の進め方について説明する。		
		3週	テーマ・プラン決定		担当教員のコメントを受けながら、学生が主体的に2～7の項目を行う。		
		4週	テーマ・プラン決定		担当教員のコメントを受けながら、学生が主体的に2～7の項目を行う。		
		5週	先行技術調査		先行技術調査とは、過去の特許・論文などの科学技術資産を調査し、自ら分析することである。		
		6週	先行技術調査		先行技術調査とは、過去の特許・論文などの科学技術資産を調査し、自ら分析することである。		
		7週	企画立案				
		8週	企画立案				
	2ndQ	9週	発明・事業提案書作成		発明・事業提案書には設計書・図面も含まれる。		
		10週	発明・事業提案書作成		発明・事業提案書には設計書・図面も含まれる。		
		11週	試作・改良・製作				
		12週	試作・改良・製作				
		13週	プレゼンテーション		演習の成果、発明・事業提案書、試作品、プレゼンテーションにより発表し、担当教員の評価を受ける。		
		14週	プレゼンテーション		演習の成果、発明・事業提案書、試作品、プレゼンテーションにより発表し、担当教員の評価を受ける。		
		15週					
		16週					
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	25	0	0	0	75	100

基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
專門的能力	0	25	0	0	0	25	50
分野横断的能力	0	0	0	0	0	50	50

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	光通信工学	
科目基礎情報							
科目番号	0084		科目区分		ES / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年		専2		
開設期	後期		週時間数		4		
教科書/教材	入門光ファイバ通信工学(コロナ社) /光通信工学(1)(コロナ社)						
担当教員	長谷川 竜生						
到達目標							
1.光導波路内でのモードに関する特性を説明できる。 2.グレーデッド形屈折率分布ファイバの必要性と有効性を説明できる。 3.各種単一モード光ファイバの特性を説明できる。 4.光ファイバの損失原因、損失測定法について説明できる。 5.各種光ファイバ増幅器の動作原理、特性を説明できる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安		
到達目標1	光導波路内でのモードに関する特性をすべて説明できる。		光導波路内でのモードに関する特性の概要を説明できる。		光導波路内でのモードに関する特性を説明できない。		
到達目標2	グレーデッド形屈折率分布ファイバの必要性と有効性について、すべて説明できる。		グレーデッド形屈折率分布ファイバの必要性と有効性について、概要を説明できる。		グレーデッド形屈折率分布ファイバの必要性と有効性を説明できない。		
到達目標3	各種単一モード光ファイバの特性について、すべて説明できる。		各種単一モード光ファイバの特性について、概要を説明できる。		各種単一モード光ファイバの特性を説明できない。		
到達目標4	光ファイバの損失原因、損失測定法について、すべて説明できる。		光ファイバの損失原因、損失測定法について、概要を説明できる。		光ファイバの損失原因、損失測定法について説明できない。		
到達目標5	各種光ファイバ増幅器の動作原理、特性について、すべて説明できる。		各種光ファイバ増幅器の動作原理、特性について、概要を説明できる。		各種光ファイバ増幅器の動作原理、特性を説明できない。		
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	光通信工学の基礎的事項を学び、長距離大容量な光ファイバ通信システムの仕組みを理解する。特に、光通信システムを構成する要素として最も重要な光ファイバの特徴や性能を学習し、理解を深めることを目標とする。						
授業の進め方・方法							
注意点	光通信工学は電子回路、通信工学や半導体光素子に関する学識を基盤としている。光を使った通信システムは今後も進展が予想される分野であり、技術動向が理解できる基礎知識を習得してほしい。						
授業計画							
後期	3rdQ	週	授業内容			週ごとの到達目標	
		1週	光ファイバ通信とは			光ファイバ通信の歴史と特徴を説明できる。 伝送効率の計算ができる。	
		2週	光線の伝搬			光の反射、屈折に関して説明でき計算できる。	
		3週	光線の伝搬			光導波路内でのモードを説明できる。	
		4週	光線の伝搬			伝搬可能なモード数、カットオフ波長、伝搬時間差の式を計算できる。	
		5週	光線の伝搬			伝搬可能なモード数、カットオフ波長、伝搬時間差の式を計算できる。	
		6週	光線の伝搬			グレーデッド形屈折率分布ファイバについて説明できる。	
		7週	光波の伝搬			群速度と波長分散について説明できる。	
	8週	中間試験					
	4thQ	9週	光ファイバ			光ファイバの種類と特徴を説明できる。	
		10週	光ファイバ			単一モード光ファイバの分類を説明できる。	
		11週	光ファイバ			単一モード光ファイバの分類を説明できる。	
		12週	光ファイバケーブル技術			光ファイバの損失原因について説明できる。 光ファイバの損失測定法について説明できる。	
		13週	光ファイバケーブル技術			光ファイバの損失測定法について説明できる。 光ファイバの接続法について説明できる。	
		14週	光ファイバ増幅器			エルビウム添加光ファイバ増幅器について説明できる。 光ファイバラマン増幅器について説明できる。	
		15週	期末試験				
16週		答案返却時間					
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	0	0	0	20	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	80	0	0	0	20	0	100

分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0
---------	---	---	---	---	---	---	---

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電子計測工学	
科目基礎情報							
科目番号	0085			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	電子計測－基礎と応用(培風館)						
担当教員	長谷川 竜生						
到達目標							
1.各種センサの動作原理を理解し説明できる。 2.サンプルホールド回路、AD変換回路のしくみを説明できる。 3.各種電子計測システムのしくみについて説明できる。 4.各種計測器の計測原理を説明できる。 5.高周波電圧、高周波電流の測定法を説明できる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
到達目標1	各種センサの動作原理を理解し、すべて説明できる。			各種センサの動作原理を理解し、概要を説明できる。		各種センサの動作原理を説明できない。	
到達目標2	サンプルホールド回路、AD変換回路のしくみについて、すべて説明できる。			サンプルホールド回路、AD変換回路のしくみについて、概要を説明できる。		サンプルホールド回路、AD変換回路のしくみを説明できない。	
到達目標3	各種電子計測システムのしくみについて、すべて説明できる。			各種電子計測システムのしくみについて、概要を説明できる。		各種電子計測システムのしくみについて説明できない。	
到達目標4	各種計測器の計測原理について、すべて説明できる。			各種計測器の計測原理について、概要を説明できる。		各種計測器の計測原理を説明できない。	
到達目標5	高周波電圧、高周波電流の測定法について、すべて説明できる。			高周波電圧、高周波電流の測定法について、概要を説明できる。		高周波電圧、高周波電流の測定法を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	コンピュータによるデータ処理と一体となった電子計測の基本から具体的問題及びシステムの基礎事項を学び、各種電子計測システムの原理と実践的な手法を習得することを目標にしている。						
授業の進め方・方法							
注意点	予習・復習を十分に行い、問題意識を持って授業に臨むとともに、講義が終了したら、出来るだけ速やかに自学自習課題を各自解いて、理解を深めて欲しい。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	電子計測の基礎		各種測定方式(偏位法、零位法、補償法、置換法)について説明できる。		
		2週	各種センサ		温度センサの種類とそれぞれのしくみを説明できる。		
		3週	各種センサ		温度センサの種類とそれぞれのしくみを説明できる。 磁気センサのしくみを説明できる。		
		4週	各種センサ		力センサのしくみを説明できる。		
		5週	各種センサ		位置、長さセンサのしくみを説明できる。		
		6週	電子計測システム		サンプルホールド回路、AD変換回路のしくみを説明できる。		
		7週	電子計測システム		力計測システム、電流計測システムのしくみを説明できる。 温度計測制御システム、回転速度計測制御システムのしくみを説明できる。		
		8週	中間試験				
	2ndQ	9週	計測器		電子電圧計、デジタルマルチメータのしくみを説明できる。		
		10週	計測器		オシロスコープについて説明できる。		
		11週	計測器		オシロスコープについて説明できる。 エレクトロニックカウンタについて説明できる。		
		12週	計測器		エレクトロニックカウンタについて説明できる。		
		13週	計測器		信号発生器、ロジックアナライザ、スペクトラムアナライザについて説明できる。		
		14週	高周波計測		表皮効果について説明できる。 高周波電圧の測定法について説明できる。 高周波電流の測定法について説明できる。		
		15週	期末試験				
		16週	答案返却時間				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	0	0	0	20	0	100

基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
專門的能力	80	0	0	0	20	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

阿南工業高等専門学校	開講年度	平成26年度 (2014年度)	授業科目	パワーエレクトロニクス
科目基礎情報				
科目番号	0086	科目区分	ES / 選択	
授業形態	授業	単位の種別と単位数	: 2	
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）	対象学年	専2	
開設期	後期	週時間数	4	
教科書/教材	パワーエレクトロニクス(オーム社) /電気機器(森北出版)			
担当教員	當宮 辰美			

到達目標

- 1.電力用半導体素子の種類とその特性および使用法について説明できる。
- 2.半導体素子を用いた基本的な電力変換回路の特性について理解し，特性計算ができる。
- 3.半導体素子を用いた整流回路とチョッパ回路の基本特性を理解し，特性計算ができる。
- 4.インバータ回路を理解し，パワエレ電力変換技術の電動機制御への応用について理解できる。

ループリック

	理想的な到達レベルの目安	標準的な到達レベルの目安	未到達レベルの目安
到達目標1	各種の電力用半導体素子の種類と特性および使用法について，特性を理解して詳しく説明できる。	電力用半導体素子の種類とその特性および使用法について説明できる。	電力用半導体素子の種類とその特性および使用法について説明できない。
到達目標2	半導体素子を用いた基本的な電力変換回路の構成法と特性を理解し，複雑な特性計算ができる。	半導体素子を用いた基本的な電力変換回路の特性について理解し，特性計算ができる。	半導体素子を用いた基本的な電力変換回路の特性の理解と特性計算ができない。
到達目標3	半導体素子を用いた整流回路とチョッパ回路の構成法と基本特性を理解し，複雑な特性計算ができる。	半導体素子を用いた整流回路とチョッパ回路の基本特性を理解し，特性計算ができる。	半導体素子を用いた整流回路とチョッパ回路の基本特性の理解と特性計算ができない。
到達目標4	インバータ回路の構成と特性を理解し，パワエレ回路による各種電動機制御について説明できる。	インバータ回路を理解し，パワエレ電力変換技術の電動機制御への応用について理解できる。	インバータ回路やパワエレ変換技術の電動機制御への応用について理解できない。

学科の到達目標項目との関係

教育方法等

概要	パワートランジスタやサイリスタなどの電力用半導体スイッチング素子を用いた，パワーエレクトロニクス技術の基礎と応用方法についての理解を目的とする。
授業の進め方・方法	
注意点	教室での講義を中心に行う。電子回路や三相交流回路，さらに直流機や交流機器の基礎知識を有しているものとして，演習を行いながら解説する。電力用半導体スイッチング素子特性と電力変換回路に関し，基本回路については設計できる程度まで理解してほしい。理解を助けるために，講義の最後に小テストを行うことや章末問題のレポート提出により理解を深める。

授業計画

		週	授業内容	週ごとの到達目標
後期	3rdQ	1週	電力用半導体素子	電力用半導体素子の種類と特性について説明できる。
		2週	電力用半導体素子	電力用半導体素子の種類と特性について説明できる。
		3週	電力用半導体素子	電力用半導体素子の利用方法について説明できる。
		4週	歪み波形の取り扱い	歪み波形の解析方法について理解できる。
		5週	歪み波形の取り扱い	歪み波形の解析方法について理解できる。
		6週	整流回路	半波整流回路やブリッジ回路による整流について説明できる。
		7週	整流回路	半波整流回路やブリッジ回路による整流について説明できる。
		8週	中間試験	
	4thQ	9週	チョッパ回路	チョッパ回路の原理・構成法と特性について説明できる。
		10週	チョッパ回路	チョッパ回路の原理・構成法と特性について説明できる。
		11週	チョッパ回路	チョッパ回路の原理・構成法と特性について説明できる。
		12週	インバータ回路	インバータの原理と構成法を説明できる。
		13週	インバータ回路	インバータ回路の特性について理解できる。
		14週	電動機制御	電力変換回路を用いた動機制御について理解できる。
		15週	期末試験	
		16週	答案返却時間	

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週
----	----	------	-----------	-------	-----

評価割合

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	0	0	0	20	0	100
基礎的能力	10	0	0	0	0	0	10
専門的能力	70	0	0	0	20	0	90
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電子物性	
科目基礎情報							
科目番号	0087			科目区分	ES / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	: 2		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	4		
教科書/教材	電気物性基礎（電気学会）/電子物性工学（コロナ社）						
担当教員	正木 和夫						
到達目標							
1. 一種類と二種類の格子振動による分散関係式を導出できること。 2. 格子比熱を古典論、アインシュタインのモデル、デバイのモデルで導出できること。 3. 個体のバンド理論を説明できること。 4. 個体内の電子の群速度、逆有効質量、エネルギーバンドギャップを説明し導出できること。 5. 個体のバンド理論により電気伝導を説明できること。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
到達目標1	一種類と二種類からなる格子振動の分散関係式を導出して、振動様式を説明できること。			一種類の格子振動の分散関係式を導出できる。		一次元の格子振動の分散関係式を導出できない。	
到達目標2	古典論、アインシュタインのモデル、デバイのモデルを用いて格子比熱を導出できる。			古典論、アインシュタインのモデルを用いて、格子比熱を導出できる。		古典論モデルを用いて、格子比熱を導出できる。	
到達目標3	電子のエネルギー状態の禁制帯、許容帯ができることが説明でき、進行波と後進波で定在波が説明できる。			周期的なポテンシャルのなかで電子のエネルギー状態に禁制帯、許容帯ができることが説明できる。		周期的なポテンシャルのなかで電子のエネルギー状態に禁制帯、許容帯ができることが説明できない。	
到達目標4	波の位相速度、群速度が説明でき、電子の逆有効質量が導出できる。			波の位相速度、群速度が説明できる。		波の位相速度が理解できる。	
到達目標5	エネルギーと波数空間を使って電気の伝導現象と絶縁体の振動現象を説明できる。			エネルギーと波数空間を使って電気の伝導現象を説明できる。		エネルギーと波数空間を使って電気の伝導現象を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	本講義は固体中の電氣的な性質を学ぶことを目的とする。まず一種類の一次元格子振動と二種類の分散関係式を説明する。格子振動に基づく格子比熱を古典論、アインシュタインのモデル、デバイのモデルで説明する。次にエネルギーバンド理論を説明し、バンド理論を用いて金属と絶縁体の電気伝導の講義を行う。						
授業の進め方・方法							
注意点	物理における波の性質をよく理解しておくこと。マックスウェル分布統計、ボーズ・アインシュタイン統計、フェルミ分布統計を理解しておくこと。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	格子振動		固体中の格子振動の速度を導出できること。		
		2週	格子振動		一次元単原子振動の分散関係式を導出できること。		
		3週	格子振動		二種類の原子からなる一次元格子振動の分散関係式を導出できること。		
		4週	格子振動		二種類の原子からなる一次元格子振動の分散関係式を導出できること。		
		5週	格子比熱		古典論の比熱を導出できること。		
		6週	格子比熱		アインシュタインのモデルを用いて格子比熱を導出できること。		
		7週	格子比熱		デバイのモデルを用いて格子比熱を導出できること。		
		8週	中間試験				
	2ndQ	9週	個体の帯理論		周期的ポテンシャル場のエネルギー状態を説明できること。		
		10週	個体の帯理論		禁制帯と許容帯を説明できること。		
		11週	個体の帯理論		状態密度関数を導出できること。		
		12週	個体の帯理論		エネルギーバンドギャップができることが説明できること。		
		13週	電子の速度と質量		位相速度と群速度を説明できること。逆有効質量を導出できること。		
		14週	固体中の電気伝導		金属中の電気伝導を説明できること。絶縁体中の電気振動を説明できること。		
		15週	期末試験				
		16週	答案返却				
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	0	0	0	20	0	100

基礎的能力	40	0	0	0	10	0	50
專門的能力	40	0	0	0	10	0	50
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

阿南工業高等専門学校		開講年度	平成26年度 (2014年度)		授業科目	電気・制御システム工学特別研究	
科目基礎情報							
科目番号	0082		科目区分		MC / 必修		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		: 7		
開設学科	電気・制御システム工学専攻（平成30年度以前入学生）		対象学年		専2		
開設期	通年		週時間数		7		
教科書/教材	指導教員が必要に応じて紹介する。/指導教員が必要に応じて紹介する。						
担当教員	中村 雄一						
到達目標							
1.文献の調査・利用や、実験的・理論的研究手法を身に付け、複合的視野から考察することができる。 2.課題に対して、自主的に研究を遂行することができる。 3.指導教員や共同研究者と適切なコミュニケーションを取り、チームの一員として自己の役割を果たす事ができる。 4.研究で得られた成果を、英語により口頭発表できる。 5.研究で得られた成果を科学技術論文としてまとめ、プレゼンテーションできる。							
ルーブリック							
		理想的な到達レベルの目安		標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1							
評価項目2							
評価項目3							
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		各指導教員の下でそれぞれの分野の研究に専念し、研究に対する基本姿勢・方法論を身につけると共に、研究開発において複合的視野を持つことの重要性を学ぶ。また、「もの作り」を考慮しながら、技術的構想や創造的思考を実現させるためのデザイン能力を養う。さらに英語による口頭発表を行い、最後に研究背景・目的・手段・得られた結果と考察・将来展望を特別研究報告書の形でまとめる。					
授業の進め方・方法							
注意点		研究課題は、本科で学んだ授業科目や専攻科で履修する科目を基礎としたものになるよう、指導教員と十分コミュニケーションを取って設定して下さい。また課題解決においては、必ず自分の考えや主張を入れて主体的に研究活動を遂行して下さい。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		2週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		3週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		4週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		5週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		6週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		7週	特別研究の遂行		特別研究の指導教員のもとで、ゼミ、実験、計算などを行う。		
		8週	中間発表会		中間発表会の概要原稿を作成する。		
	2ndQ	9週	中間発表会		中間発表会の概要原稿を作成する。		
		10週	中間発表会		中間発表会の概要原稿を作成する。		
		11週	中間発表会		プレゼンテーションの練習をして、中間発表を行う。		
		12週	中間発表会		プレゼンテーションの練習をして、中間発表を行う。		
		13週	中間発表会		プレゼンテーションの練習をして、中間発表を行う。		
		14週	中間発表会		出席教員の質問に答えるとともに、得たコメントを以降の研究に反映させる。		
		15週	中間発表会		出席教員の質問に答えるとともに、得たコメントを以降の研究に反映させる。		
		16週					
後期	3rdQ	1週	特別研究論文の作成		本文30ページ以上の特別研究論文を作成する。		
		2週	特別研究論文の作成		本文30ページ以上の特別研究論文を作成する。		
		3週	特別研究論文の作成		本文30ページ以上の特別研究論文を作成する。		
		4週	特別研究論文の作成		本文30ページ以上の特別研究論文を作成する。		
		5週	特別研究論文の作成		査読を受け、指摘事項を修正する。		
		6週	特別研究論文の作成		査読を受け、指摘事項を修正する。		
		7週	特別研究論文の作成		査読を受け、指摘事項を修正する。		
		8週	特別研究発表会		特別研究発表会の概要原稿を作成する。		
	4thQ	9週	特別研究発表会		特別研究発表会の概要原稿を作成する。		
		10週	特別研究発表会		特別研究発表会の概要原稿を作成する。		
		11週	特別研究発表会		プレゼンテーションの練習をして、特別研究の発表を行う。		

		12週	特別研究発表会	プレゼンテーションの練習をして、特別研究の発表を行う。
		13週	特別研究発表会	プレゼンテーションの練習をして、特別研究の発表を行う。
		14週	特別研究発表会	出席教員の質問に答え、評価を受ける。
		15週	特別研究発表会	出席教員の質問に答え、評価を受ける。
		16週		

モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標

分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週
----	----	------	-----------	-------	-----

評価割合

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	0	0	0	0	0	0
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	0	0	0	0	0	0	0
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0