

函館工業高等専門学校				生産システム工学専攻				開講年度		平成28年度 (2016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												
一般	必修	グローバル・コミュニケーション	0075	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										高橋 眞規子, オレックス・ロバート	
2																									
一般	必修	グローバル・ケーススタディ	0076	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								下郡 啓夫	
		2																							
一般	選択	北海道産業構造論	0086	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										本村 眞治, 三島裕樹, 柳谷一俊, 河合博之, 今野慎介, 小原寿幸, 小林淳哉, 清野晃之, 越智聖志	
2																									
専門	必修	システム工学実験	0060	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								中村 尚彦, 本村 眞治, 丸山珠美, 森合健二, 小山慎哉, 東海林 智也	
		2																							
専門	必修	マイクロコントローラ応用	0061	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										小山 慎哉	
2																									
専門	必修	アシスティブテクノロジー概論	0062	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								川上 健作, 森合 健二	
		2																							
専門	必修	ロボット制御論	0063	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										浜 克己, 鈴木 学	
2																									
専門	選択	システム設計工学	0064	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								川合 政人, 山田 誠	
		2																							
専門	選択	駆動システム	0065	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										中村 尚彦	
2																									
専門	選択	機械材料応用	0066	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								古俣 和直	
		2																							
専門	選択	加工技術応用	0067	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										近藤 司	
2																									
専門	選択	電子回路応用	0068	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										高田 明雄	
2																									
専門	選択	アドバンスト信号処理	0069	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								東海林 智也	
		2																							
専門	選択	知能システム	0070	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								倉山 めぐみ	
		2																							
専門	選択	オペレーティングシステム論	0071	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										小山 慎哉	
2																									
専門	選択	流体物理	0072	学修単位	2	<table><tr><td></td><td></td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>										2								劔地 利昭	
		2																							
専門	選択	工業数学	0073	学修単位	2	<table><tr><td colspan="2">2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table>								2										菅 仁志	
2																									

専門	必修	生産システム工学特別研究 I	0074	学修単位	4	2	2					近藤 司 山田 誠 川上 健作 中村 彦 尚 浜 克 己 鈴 学 木 鋤 地 利 昭 田 高 明 雄 島 裕 樹 山 田 一 雅 丸 山 珠 美 森 合 健 二 賢 湊 一 柳 俊 一 河 合 之 博 後 等 今 介 野 慎 介 小 山 慎 哉 倉 山 め ぐ み 東 海 也 林 智 也 川 合 人 政 中 津 川 征 士
専門	必修	地域課題対応型創造実験	0077	学修単位	4	6	6					古 和 直 中 村 彦 三 尚 島 彦 裕 樹 山 田 一 雅 湊 賢 一 小 山 慎 哉 伊 藤 高 穂 小 原 幸 寿 小 林 淳 哉 清 野 晃 之 小 玉 齊 明 渡 辺 力 平 沢 秀 之 阿 部 勝 正
専門	必修	インターンシップ	0078	学修単位	4	集中講義						平 沢 秀 之
専門	必修	品質管理	0079	学修単位	2		2					小 林 淳 哉
専門	必修	ユニバーサルデザイン論	0080	学修単位	2	2						山 田 誠 小 山 慎 哉
専門	選択	応用解析学	0081	学修単位	2		2					菅 仁 志
専門	選択	プロジェクトマネジメント	0082	学修単位	2		2					平 沢 秀 之 牧 慎 也
専門	選択	環境マネジメント	0083	学修単位	2		2					平 沢 秀 之 山 口 隆 司
専門	選択	センサデバイス	0084	学修単位	2		2					柳 谷 俊 一
専門	選択	アクチュエーター材料	0085	学修単位	2	2						山 田 一 雅 藤 原 亮
一般	必修	プラクティカル・サイエンス・イングリッシュ	0040	学修単位	2			2				奥 崎 真 理 子 レ ン ン オ ク サ バ ー ト

一般	選択	科学技術中国語	0041	学修単位	2						2	泊 功	
一般	選択	マーケティング行動心理	0042	学修単位	2					2		酒井 渉 平沢 秀之	
専門	選択	バイオメカニクス	0028	学修単位	2					2		川上 健作	
専門	選択	エネルギーシステム応用	0029	学修単位	2					2		鋤地 利昭	
専門	選択	応用計測システム	0030	学修単位	2					2		森谷 健二	
専門	選択	シミュレーション工学	0031	学修単位	2					2			
専門	選択	ワイヤレス伝送工学	0032	学修単位	2					2		丸山 珠美	
専門	選択	ロボットビジョン	0033	学修単位	2					2		河合 博之	
専門	選択	データベース応用	0034	学修単位	2					2		今野 慎介	
専門	選択	ネットワーク応用	0035	学修単位	2					2		今野 慎介	
専門	選択	プロジェクトマネジメント	0036	学修単位	2						2	平沢 秀之, 牧 慎也	
専門	選択	環境マネジメント	0037	学修単位	2						2	平沢 秀之, 山口 隆司	
専門	選択	コンプライアンス	0038	学修単位	2					2		渡辺 力, 市坪 誠	
専門	必修	生産システム工学特別研究Ⅱ	0039	学修単位	8					4	4	近藤 司 山田 誠, 川上 健作 中村 尚彦, 克 浜 己 鈴 木 学 鋤地 利昭 川合 政人 高田 明雄 三 島 裕樹 山田 一雅 丸山 珠美 森谷 健二 湊 賢一 柳 俊一 河合 博之 後藤 等 今野 慎介 小山 慎哉 倉山 めぐみ 東海 林 智也 川合 政人 中津 川 征士 下町 健太朗 藤原 亮, 佐 恵一	
専門	選択	工学倫理	0043	学修単位	2					2		佐々木 恵一	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)	授業科目	グローバル・コミュニケーション
科目基礎情報					
科目番号	0075		科目区分	一般 / 必修	
授業形態	授業		単位の種別と単位数	学修単位: 2	
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年	専1	
開設期	前期		週時間数	2	
教科書/教材	Speaking of Intercultural Communication Peter Vincent (南雲堂) 異文化コミュニケーションへの道				
担当教員	高橋 眞規子,オレクサ ロバート				
到達目標					
様々な分野でグローバル化が進展する今日の国際社会。異文化との接し方や付き合い方を正しく理解することが今私たちに求められている。経済格差から環境汚染、食糧危機、エネルギー問題といった世界規模の様々な問題をかかえる今、こうした問題に対して、民族、宗教、慣習といった文化の違いはもとより、協力し解決していかなければならないことになるだろう。このような背景を念頭に置きながら、本講義では、異文化とコミュニケーションの関係についての基礎知識を身につけながらさまざまな文化背景が混在する国際的な職場に対応できるよう、①基礎的な英語コミュニケーション能力を訓練すると共に (E-4)、②多様な文化に関する事象を英語や日本語で読んだり、聞いたりすることで (D-1)、③異文化理解を深めると共に、英語の言語学習の興味・関心を高めることができるようにする。					
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 英語運用能力	英語で異文化理解について十分に読んだり、聞いたり、話したりできる。		英語で異文化理解についてある程度読んだり、聞いたり、話したりできる。		英語で異文化理解について読んだり、聞いたり、話したりできない。
評価項目2 異文化理解の度合い	多様な文化についての事象を異文化理解の観点から十分に理解している。		多様な文化についての事象を異文化理解の観点から理解ができる。		多様な文化についての事象を異文化理解の観点から理解ができない。
評価項目3 英語を媒体にして異文化理解をすすめるという姿勢	英語という媒体を使って異文化理解を深めると共に、英語の言語学習の興味・関心を高めることができる。		英語の運用能力にはまだ不十分な部分はあるが、異文化理解に興味を示し、英語言語を通じて異文化理解をしようとする姿勢がみられる。		英語でのコミュニケーションができないだけでなく、英語という媒体を使って異文化理解を深めようとする姿勢が不足している。
学科の到達目標項目との関係					
教育方法等					
概要	本講義では、異文化とコミュニケーションの関係についての基礎知識を身につけながらさまざまな文化背景が混在する国際的な職場に対応できるよう、基礎的な英語コミュニケーション能力を訓練すると共に (E-4)、多様な文化に関する事象を英語や日本語で読んだり、聞いたりすることで (D-1)、異文化理解を深めると共に、英語の言語学習の興味・関心を高めることができるようにする。そのため、本講義では異文化理解について書かれた資料などを前もって課題として読むことで英文リーディングの力をつけ、授業では異文化理解を促すような活動を英語を使って実施し、英語コミュニケーション力も伸ばそうとするものである。				
授業の進め方・方法	毎時必ず指定されたAssignment Readingの指定された個所を読み要旨をまとめること。(発表とレポート提出) また、毎時異文化コミュニケーションの演習として英語で意見発表をしてもらう。授業の後半にグループで決めた異文化コミュニケーションのテーマについて発表してもらう。必要な準備やレポートは提出期限を厳守すること。遅延の場合は減点とする。 試験に関しては通常の英語授業のような試験ではなく、異文化コミュニケーション、および異文化理解促進の知識を問う形となる。				
注意点	授業内でのコミュニケーション活動は参加型である。したがって欠席した場合は点数が入らない。(本科の特欠にあたる理由のときは考慮する) また、リーディング課題と発表が必須となる。教科書など必要な教材を持ってこない場合、授業中の居眠りやおしゃべりなどは減点とする。また、発表で優秀だった学生はボーナス点を付加する 評価について: 知識確認テスト: 50% (D-1) 発表 (含むコミュニケーション活動) : 20% (E-4 100%) 課題 30% (D-1 50% E-4 50%)				
授業の属性・履修上の区分					
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応	☐ 実務経験のある教員による授業
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	授業の進め方が理解できる	
		2週	Unit1 Communication	コミュニケーションとは何か、特に人間のコミュニケーションとは何かを理解できる	
		3週	Unit2 Culture	「文化」の定義について理解できる	
		4週	Unit3 Nonverbal Communication	非言語コミュニケーションの定義と種類を理解できる	
		5週	Unit4 Communicating Clearly	文化の違いがコミュニケーションに与える影響について理解できる	
		6週	個人プレゼンテーション発表 (準備)	Unit4の題材をもとに個人プレゼンテーションを行うための準備	
		7週	個人プレゼンテーション発表	Unit4の題材をもとに個人プレゼンテーションを行う	
		8週	Unit5 Culture and Values	コミュニケーションの取り方が、文化や価値観によって影響を受けていることが理解できる	
	2ndQ	9週	Unit6 Culture and Perception	それぞれの文化には既存の価値観やものの見方が存在することが理解できる。	
		10週	Unit8 Stereotypes	ステレオタイプの定義と例を理解できる	
		11週	Unit9 Culture Shock	カルチャーショックの定義と例を理解できる	
		12週	Unit10 Culture and change	時代と共に変わってゆく文化について日本の例をあげ、様々な事象から理解できる	
		13週	Unit11 Talking about Japan	日本の文化について日本国内の異文化理解の観点から様々な事象が理解できる	

		14週	発表 1	異文化コミュニケーションの実例とその対処について グループごとに発表
		15週	発表 2	異文化コミュニケーションの実例とその対処について グループごとに発表
		16週	知識確認テストの実施	異文化理解についての必須用語についての理解度テストを実施する

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

	知識確認テスト	発表	課題				合計
総合評価割合	50	20	30	0	0	0	100
基礎的能力	50	20	30	0	0	0	100
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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	グローバル・ケーススタディ	
科目基礎情報							
科目番号	0076			科目区分	一般 / 必修		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	W.チャン.キム：[新版]ブルーオーシャン戦略-競争のない世界を創造する(ダイヤモンド社)， クレイトン・クリスチャンセン：イノベーションのジレンマ-技術革新が巨大企業を滅ぼすとき(翔泳社)						
担当教員	下郡 啓夫						
到達目標							
グローバル・ケーススタディでは、企業が社外のノウハウを取り入れ、革新的な製品やサービスを開発するオープンイノベーションや、機能がシンプルで低価格の製品を新興国で開発し、新興国内だけでなく、先進国にも事業展開する戦略（リバース・イノベーション）の状況理解を通して、イノベーションのグローバル化が進んでいることを学ぶ(D-1)。その上で、イノベーションのグローバルスタンダードとしてのデザイン思考、人間中心設計などのアプローチ法を基盤にした、イノベーション・プロセス・モデルを理解しながら(D-1)，それを地域・日本・先進国で起こる諸課題に応用して、人間や社会に対しての新たな価値、革新的な製品開発のシーズを生み出すことができることが目標である(D-1)。							
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	リバース・イノベーションの概念を理解し、多国間にまたがる課題解決方法を提案できる。			リバース・イノベーションの概念から、多国間で起こっている問題を理解することができる		リバース・イノベーションの概念から、多国間で起こっている課題を理解できない。	
評価項目2	デザイン思考をベースとして、課題を抽出し、新たな技術革新のシーズを見つけることまでできる。			デザイン思考を使って、課題を見出すことができる。		デザイン思考をつかった考え方が理解できない。	
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	本講義では、前半で諸外国との関係性の中で課題解決、あらたな技術革新を引き起こしているオープン・イノベーション等を理解する。その上で、オープン・イノベーション等のベースにあるデザイン思考という問題解決プロセスを理解し、函館における課題解決に応用することを目指す。後半では、新たなシーズの発想法、意見の収斂のさせ方を学びつつ、問題の所在を日本、先進国まで広げ、グローバルな観点での問題解決をしていく。						
授業の進め方・方法	本講義では、グループに分けて、その集団内の互恵的な相互依存関係を基に、協同的な学習活動を生起させていくことを基本とする。デザイン思考についても、講義による概念理解よりも、それを使ったアクティビティが中心となる。						
注意点	本講義ではコミュニティへ意見を述べたり、解決策の創造と実践を促すために関係者の要求を受け入れたりします。また、自分の専門性を生かした環境や状況において最もうまく機能するテクニックを選ぶことも学びます。そのため自らの自主性とともに、いかに協働して行うのか、他者理解などしっかりと意識しながら学習してください。 「全専攻」学習・教育到達目標の評価： 中試験：30% (D-1：100%) 期末試験：30% (D-1：100%) コミュニケーション活動：20% (D-1：100%) ポートフォリオ：20% (D-1：100%)						
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	本講座に関するガイダンス オープン・イノベーションについて		学習の意義、進め方、評価方法を理解する。 オープン・イノベーションの概念、それに関わる諸外国の状況を理解することができる。		
		2週	リバース・イノベーションについて ブルー・オーシャン戦略について		リバース・イノベーションの概念、それに関わる諸外国の状況を理解することができる。 ブルー・オーシャン戦略の理論について理解することができる。		
		3週	イノベーションのジレンマについて イノベーションについて		イノベーションのジレンマの理論について理解することができる。 様々なイノベーション事例を比較しながら、本講義におけるイノベーションの定義を理解する。		
		4週	デザイン思考とは 人間中心設計とは		デザイン思考について理解する。問題解決における人間中心設計的アプローチの方法を理解する。		
		5週	デザイン思考の問題解決プロセスについて		デザイン思考の各プロセスとその一連の流れについて、理解することができる		
		6週	多重知能理論について		Haword Gardnerの提唱する多重知能理論について理解し、自己特性を認識できる		
		7週	『深い理解のための教育』について		Entry Points、Exit Pointsと理解の関係を理解し、問題解決のアプローチ方法を認識できる		
		8週	中テスト				
	4thQ	9週	システム思考について		システム思考について理解する。また、デザイン思考と組み合わせる問題解決方法を認識できる		
		10週	デザイン思考を用いた問題解決演習①		行動観察を用いた、デザイン思考の「共感」のプロセスを実践できる		
		11週	デザイン思考を用いた問題解決演習②		デザイン思考の「問題定義」「アイデア創出」のプロセスを実践できる		
		12週	デザイン思考を用いた問題解決演習③		デザイン思考の一連のプロセスを回し、イノベーションを起こすシーズを創出することができる		

		13週	デザイン思考×システム思考、『深い理解のための教育』の理解を援用した問題解決演習①	全体を俯瞰し、デザイン思考のプロセスを回すことができる。また、自己特性に合わせたEntry Pointsを認識できる。
		14週	デザイン思考×システム思考、『深い理解のための教育』の理解を援用した問題解決演習②	全体を俯瞰し、デザイン思考のプロセスを回すことができる。また、自己特性に合わせたEntry Pointsを認識できる。
		15週	デザイン思考×システム思考、『深い理解のための教育』の理解を援用した問題解決演習③	全体を俯瞰し、デザイン思考のプロセスを回すことができる。また、自己特性に合わせたEntry Pointsを認識できる。
		16週	期末試験	

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

	中試験	期末試験	コミュニケーション活動	ポートフォリオ	合計
総合評価割合	30	30	20	20	100
基礎的能力	15	15	0	0	30
専門的能力	15	15	0	0	30
分野横断的能力	0	0	20	20	40

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)	授業科目	北海道産業構造論
科目基礎情報					
科目番号	0086		科目区分	一般 / 選択	
授業形態	授業		単位の種別と単位数	学修単位: 2	
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年	専1	
開設期	前期		週時間数	2	
教科書/教材	プリント等				
担当教員	本村 真治,三島 裕樹,柳谷 俊一,河合 博之,今野 慎介,小原 寿幸,小林 淳哉,清野 晃之,越智 聖志				
到達目標					
1. 北海道における地域産業の実態を把握し、説明することができる。 2. 北海道における地域産業の今後の展望について説明することができる。 3. 北海道で人々が自然環境や社会に対する責任をどのように負っているかを説明できる。					
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	北海道という地域の産業の実態を把握し、その特徴をデータ等を用いて詳細に説明することができる。		北海道という地域の産業の実態を把握し、その概要をデータ等を用いて説明することができる。		左記ができない。
評価項目2	北海道における地域産業の今後の展望について、その特徴をデータ等を用いて詳細に説明することができる。		北海道における地域産業の今後の展望について、その概要をデータ等を用いて説明することができる。		左記ができない。
評価項目3	北海道で人々が自然環境や社会に対する責任をどのように負っているかをデータ等を用いて詳細に説明することができる。		北海道で人々が自然環境や社会に対する責任をどのように負っているかをデータ等を用いて説明することができる。		左記ができない。
学科の到達目標項目との関係					
教育方法等					
概要	本授業は北海道の地域産業・社会について多面的に理解するための科目である。北海道の地域産業が直面する諸課題について、各種データ等を用いてアプローチする。函館高専が推進する「函館水産海洋工学」に関連する内容についても取り扱う。				
授業の進め方・方法	各学科・コースに関わる内容を複数教員がオムニバス形式で講義する。 授業方法・評価方法は各教員によって異なるので、授業毎に担当教員がその詳細について説明する。				
注意点	◎「全専攻」学習・教育到達目標の評価： 課題・レポート(D-2) (100%) ◎学年成績は各教員の評価点を平均することにより算出する。 ◎課題等の提出期限への遅れは減点対象となるので注意すること。				
授業の属性・履修上の区分					
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応	
☒ 実務経験のある教員による授業					
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 1. 北海道の産業構造 (担当：柳谷)	授業の進め方や評価方法等について理解する。 北海道の歴史と産業構造の推移について説明できる。	
		2週	2. 北海道における工業 (担当：柳谷)	北海道における工業の実態について説明できる。	
		3週	3. 道南地域の産業と今後 (担当：柳谷)	道南地域の産業を理解し今後の発展のための方策について説明できる。	
		4週	4. 温室効果ガス削減に対する国際的取り組み (担当：本村)	自然環境、特に温室効果ガス削減に対する国際的取り組みについて説明できる。	
		5週	5. 道内企業の環境に対する取り組み (担当：本村)	道内企業の環境に対する取り組みを調査し、具体的な取り組み内容と技術者が果たすべき役割を説明できる。	
		6週	6. 北海道の産業と鉄道 (担当：本村)	北海道における鉄道網の変遷と沿線地域産業との関係を説明できる。	
		7週	7. 北海道のインターネット通信の歩み (担当：河合)	日本と北海道におけるインターネット通信の歴史について説明できる。	
		8週	8. 北海道における再生可能エネルギーの利用 (担当：三島)	北海道における再生可能エネルギー電源の導入ポテンシャルや現状について説明できる。	
	2ndQ	9週	9. 情報技術の活用についての学習 (担当：今野)	各種産業における情報技術の活用方法を理解するとともに、導入による利点などを説明することができる。	
		10週	10. 道南地域の産業振興に産学連携の果たす役割 (担当：小林)	道南地域の産業振興のために産学連携で取り組んでいる事例と期待される効果について説明できる。	
		11週	11. 北海道の水産業に関する諸事象の動向や問題等について (担当：小原)	北海道における水産業の地域的特性、水産業の発展が北海道経済に及ぼした影響について説明できる。	
		12週	12. 北海道の食 × 農業の実態 (担当：清野)	北海道の食 × 農業の実態 (課題や今後の可能性) について説明できる。	
		13週	13. 北海道の水産業 (担当：越智)	北海道の水産業が抱える問題を理解し、説明できる。	
		14週	14. 持続可能な水産資源の管理 (担当：越智)	持続可能な水産資源の管理手法について理解し、説明できる。	
		15週	15. 水産業における藻場・干潟の重要性 (担当：越智)	藻場・干潟が持つ水産業への重要性について理解し、説明できる。	
		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	課題・レポート	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	100	0	0	0	0	100	
基礎的能力	0	100	0	0	0	0	100	
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	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	システム工学実験	
科目基礎情報							
科目番号	0060			科目区分	専門 / 必修		
授業形態	実験			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	プリント配布						
担当教員	中村 尚彦,本村 真治,丸山 珠美,森谷 健二,小山 慎哉,東海林 智也						
到達目標							
(A-1) 自ら仕事を計画して継続的に実行し、まとめ上げることができる。 (B-4) 実験や実習、演習を通して専門工学における実践的な基礎技術を身につけている。 (C-2) データの分析や解析、グラフ化、設計・製図などにコンピュータを活用することができる。 (E-2) 技術的成果を正確な日本語を用いて論理的な文書にまとめることができる。							
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	機械、電気電子、情報に関する専門の基礎技術を習得し、研究や実験に応用できる。			機械、電気電子、情報に関する専門の基礎技術を習得している。		機械、電気電子、情報に関する専門の基礎技術を習得していない。	
評価項目2	コンピュータを用いて様々なデータの解析ができる。			コンピュータを用いて限定されたデータの解析ができる。		コンピュータを用いたデータの解析ができない。	
評価項目3	実験の結果・考察を論理的にまとめることができる。			実験の結果・考察をまとめることができる。		実験の結果・考察を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	各テーマ担当教員の専門分野を中心とする実験を行ない、機械・電気電子・情報の各専門分野に関する基礎技術を身につけることがこの実験科目の目的である。						
授業の進め方・方法	実験実施に関する説明は最小限にとどめるので、事前の準備を含めその内容を十分に理解して実験に望むように心掛け、自主的かつ積極的に取り組むこと。また、疑問点を調査し、考察を深めること。						
注意点	生産システム工学専攻：学習・教育到達目標の評価： 取り組み姿勢(A) (10%)、レポート(B,C,E) (90%) ※各テーマにおいて割合を設定 全テーマの上記評価の平均を、この科目の最終成績とする。なお、レポートの提出期限を原則1週間とし（諸事情による変更は、担当教員の判断による）、レポートの提出が締切日を過ぎた場合には、原則として、60点を最高点とする。また、1テーマでもレポートが未提出の場合には、当該科目の成績を不合格とする。なお、各テーマにおいて、実施時間数の1/2以上の出席時間数（各テーマ2回の授業のうち1回以上において全時間出席すること）を課する。						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	ガイダンス		実験の進め方について理解している。		
		2週	シーケンス制御に関する実験(1)		シーケンス制御の基礎を習得する。また、シーケンス制御による機器の制御方法を身につける。		
		3週	シーケンス制御に関する実験(2)		評価割合…A-1:10%、B-4:40%、E-2:50%		
		4週	機械学習プログラミングの基礎(1)		PythonやTensorflowを用いた機械学習プログラミングを習得し、簡単な文字認識ができる。		
		5週	機械学習プログラミングの基礎(2)		評価割合…A-1:10%、B-4:40%、C-2:30%、E-2:20%		
		6週	Tensorflowによるディープラーニング(1)		Kerasを用いてMLPとCNNを構築して画像認識ができる。		
		7週	Tensorflowによるディープラーニング(2)		評価割合…A-1:10%、B-4:40%、C-2:30%、E-2:20%		
		8週	空気抵抗を考慮した飛翔物体の運動解析(1)		物体の運動解析手法を理解し具体的な事例に応用できる。		
	4thQ	9週	空気抵抗を考慮した飛翔物体の運動解析(2)		評価割合…A-1:10%、B-4:40%、C-2:30%、E-2:20%		
		10週	生体情報計測と信号処理実習(1)		①個人情報保護や生命倫理について説明できる ②LabViewを用いて心電図やなどの生体信号計測プログラムを作成し、実際に計測できる小信号③基礎的な生体信号処理の手法を理解し、実際にプログラムを作成できる		
		11週	生体情報計測と信号処理実習(2)		評価割合…A-1:10%、B-4:40%、C-2:30%、E-2:20%		
		12週	ワイヤレス電力伝送設計・試作実験(1)		ワイヤレス電力伝送実験に必要なアンテナおよび整流回路の設計・試作ができる。		
		13週	ワイヤレス電力伝送設計・試作実験(2)		評価割合…A-1:10%、B-4:40%、C-2:30%、E-2:20%		
		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							
	レポート	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	90	0	0	10	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	90	0	0	10	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	マイクロコントローラ応用	
科目基礎情報							
科目番号	0061			科目区分	専門 / 必修		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	配布プリント						
担当教員	小山 慎哉						
到達目標							
「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標との関連： (B-2) 主となる専門分野の基礎知識，およびそれらと複合するための他の専門分野の基礎知識を持っている。 (C-3) 情報処理を行うためのハードウェアやソフトウェアの基礎技術について理解している。							
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	複数のマイクロコントローラの仕組みを理解し、用途に合ったコントローラの選定ができる。			マイクロコントローラの仕組みを理解している。		マイクロコントローラの仕組みが理解できない。	
評価項目2	センサ・アクチュエータなどの外部機器との入出力方法を理解し実装できる。			センサ・アクチュエータなどの外部機器との入出力方法を理解している。		センサ・アクチュエータなどの外部機器との入出力方法を理解していない。	
評価項目3	マイクロコントローラを使用して実用的回路を製作できる。			マイクロコントローラを使用した回路を製作できる。		マイクロコントローラを使用した回路を製作できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	マイクロコントローラのアーキテクチャを学び、それに基づいてプログラミングを行うことで、センサやアクチュエータを制御する知識および技術を習得する。						
授業の進め方・方法	センサ、アクチュエータの制御を行うに当たり、データシートによる仕様の確認が必要になるため、データシート読解のための知識（電気・電子回路、論理回路、英語など）を復習しておくこと。						
注意点	「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 試験(80%)(B-2:100%)、課題(20%)(B-2:50%,C-3:50%)						
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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		学習の意義、進め方、評価方法を理解する。		
		2週	マイクロコントローラの基本構成		AVRを例に、マイクロコントローラの基本構成を理解できる。		
		3週	導入演習		授業で利用するマイクロコントローラの基本的な開発環境を利用し、使い方を習得する。		
		4週	アーキテクチャ		AVRを例に、マイクロコントローラのアーキテクチャを説明できる。		
		5週	アクチュエータ出力		PWM出力により、各種アクチュエータの駆動方法について理解できる。		
		6週	A/D変換		A/D変換の仕組みと使い方を理解できる。		
		7週	割り込み処理		割り込みの仕組みおよび利用方法を理解できる。		
		8週	PICアーキテクチャ		PICを例として、マイクロコントローラのアーキテクチャを説明できる。		
	2ndQ	9週	センサ入力		各種センサからの入力の仕方について理解できる。		
		10週	通信		シリアル通信やI2Cなど、機器間の通信方法について理解できる。		
		11週	命令アーキテクチャ		命令セットと処理の仕組みについて理解できる。		
		12週	メモリ		データ用メモリの利用方法を理解できる。		
		13週	電源回路		ノイズ耐性など、電源回路の実装に当たったの配慮事項を理解できる。		
		14週	製作演習（1）		これまでの学習内容を応用して、与えられた仕様を満たす回路・プログラムを製作できる。		
		15週	製作演習（2）		これまでの学習内容を応用して、与えられた仕様を満たす回路・プログラムを製作できる。		
		16週	期末試験		学習内容に関する問題に答えられる。		
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	80	0	0	0	0	20	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	80	0	0	0	0	20	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	アシスティブテクノロジー概論
科目基礎情報						
科目番号	0062		科目区分	専門 / 必修		
授業形態	授業		単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年	専1		
開設期	後期		週時間数	2		
教科書/教材	基礎 福祉工学、手嶋教之他著、コロナ社					
担当教員	川上 健作,森谷 健二					
到達目標						
1. 様々な用途向けの医用福祉機器の現状を理解し、自分ならばその分野でどのような機器を開発したいかについて提案できる(B-2) 2.上記の機器に使用される主専門及び生産系周辺技術について要素技術を持ち、機器に応用できる(F-1)						
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	
福祉機器の現状	様々な用途向けの医用福祉機器の現状を理解し、自分ならばその分野でどのような機器を開発したいかについて提案できる.		様々な用途向けの医用福祉機器の現状を理解し、現在の問題点を見つけることができる.		様々な用途向けの医用福祉機器の現状を理解していない.	
機器製作	医用福祉機器に使用される主専門及び生産系周辺技術について要素技術を持ち、機器に応用できる.		医用福祉機器に使用される主専門及び生産系周辺技術についての要素技術を理解している.		医用福祉機器に使用される主専門及び生産系周辺技術についての知識を理解していない.	
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	本科目は医用福祉機器分野においては基礎ではあるが、生産システム工学科で学んできた内容の応用にあたる.					
授業の進め方・方法	各自が学んできたコースの基礎科目をしっかり復習しておくことが求められる. 本講義では最初に医用福祉機器の概要説明をしたあと、それぞれの応用分野についての概要と歴史、現在のトップレベルの機器について調査発表を行い、さらに自分ならどのような機器を開発するか?どのような福祉に貢献したいか?についても発表を行う.					
注意点	調査と資料作りにおける自学自習時間は相当重要になることを良く留意すること. 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： ①課題口頭発表50%（発表1：10%, 発表2：40%）(スライド, 発表, 質疑応答)(B-2:70%、F-1:30%)、 ②課題報告書50%(B-2:70%、F-1:30%)					
授業の属性・履修上の区分						
☒ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業
授業計画						
		週	授業内容	週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	◎ガイダンス 1. 現状の問題に対する提案演習	◎学習目標、科目の意義、評価方法を理解する ・グループで現状の医療福祉分野における問題に対して、自らの専門を活かして問題点や解決案、機器の提案を行うことができる.		
		2週	1. 現状の問題に対する提案演習	・グループで現状の医療福祉分野における問題に対して、自らの専門を活かして問題点や解決案、機器の提案を行うことができる.		
		3週	1. 現状の問題に対する提案演習	・グループで現状の医療福祉分野における問題に対して、自らの専門を活かして問題点や解決案、機器の提案を行うことができる.		
		4週	1. 現状の問題に対する提案演習（発表1） 2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・グループで現状の医療福祉分野における問題に対して、自らの専門を活かして問題点や解決案、機器の提案を行うことができる. ・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる. その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる.		
		5週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる. その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる.		
		6週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる. その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる.		
		7週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる. その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる.		
		8週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる. その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる.		
	4thQ	9週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる. その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる.		

	10週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる。その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる。
	11週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる。その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる。
	12週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる。その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる。
	13週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる。その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる。
	14週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる。その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる。
	15週	2. 障害者のニーズに対する医療福祉機器の提案（発表2）	・実際の障害者からの様々なニーズに対して、そのニーズを満足するための方法や機器の提案をできる。その機器をプレゼンするための模型を試作し、その機能、使用法、課題に対する解決案を説明できる。
	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							
	報告書	口頭発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	50	50	0	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	50	50	0	0	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	ロボット制御論	
科目基礎情報							
科目番号	0063		科目区分		専門 / 必修		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年		専1		
開設期	前期		週時間数		2		
教科書/教材	豊橋技科大・高専制御工学教育連携プロジェクト編「制御工学」(実教出版),小高知宏「機械学習と深層学習」(オーム社)／プリント等						
担当教員	浜 克己,鈴木 学						
到達目標							
1. 現代制御におけるシステムの表現方法及び特性について理解し, 現代制御理論を用いて制御器を設計することができる。 2. 現代制御理論を用いて, 応用的なシステムを構成することができる。 3. 教師あり学習について説明し, 階層型のニューラルネットワークを構築することができる。 4. 教師なし学習について説明し, Q学習の各構成要素を実装することができる。							
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	現代制御におけるシステムの表現方法、特性及び制御器について、これまで学習した制御の知識と結び付け、実システムを挙げて説明できる。		現代制御におけるシステムの表現方法、特性及び制御器について説明できる。		現代制御におけるシステムの表現方法、特性及び制御器について説明できない。		
評価項目2	現代制御理論を用いて実システムに使用できる応用的なシステムを構成できる。		現代制御理論を用いて基本的なシステムを構成できる。		現代制御理論を用いてシステムを構成できない。		
評価項目3	教師あり学習の特徴を説明でき、3層構造のニューラルネットワークを構築してシステムに実装できる。		教師あり学習の特徴を説明でき、3層構造のニューラルネットワークを構築できる。		教師あり学習の特徴を説明できず、3層構造のニューラルネットワークも構築できない。		
評価項目4	教師なし学習の特徴を説明でき、Q学習の各構成要素を決定してシステムに実装できる。		教師なし学習の特徴を説明でき、Q学習の各構成要素を決定できる。		教師なし学習の特徴を説明できず、Q学習の各構成要素も決定できない。		
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	本講義はロボットを制御する際に必要とある『現代制御理論』と『機械学習』について教科書を用いた座学形式で学ぶ。 ・現代制御理論は本科で学んだ本科で学んだ古典制御理論の知識をベースに, 状態空間表現, システムの特徴となる可制御と可観測性, 内部安定性を理解し, 極配置法によるレギュレータとオブザーバの設計法について学習する。教科書は本科の制御工学で使用したものである。 ・機械学習は, 人工知能における研究課題の一つで, 人間が自然に行っている学習能力と同様の機能をコンピュータで実現しようとする技術・手法のことであり, ロボットを知能システムと捉えて, その実装方法について学習する。						
授業の進め方・方法	本講義は前期中間までを『現代制御工学』について、前期期末までを『知能機械』について学ぶ。 現代制御工学では本科で学んだ行列計算, 物理学, 制御工学の知識が要求される。不安なものは復習を行うこと。 中テストは現代制御工学の範囲で実施し, 前期期末試験は機械学習の範囲で実施する。						
注意点	・古典, 現代によらず制御理論は数学的に厳密に厳密で精微な美しい理論体系を備えており, 授業においても数学的な記述が多いが, その物理的な意味を把握するように努めること。 ・機械の知能化について, 単に知識として習得するのではなく, 実際の問題に対して応用できる能力を身につけること。 教育到達目標評価 定期試験40% (B-2:100%), 中テスト40% (B-2:100%), 課題20% (B-2:100%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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(0.5h) ・現代制御と状態方程式(1.0h) ・座標変換(0.5h)		担当: 鈴木 ・教科の概要, 年間予定, 評価方法を説明できる ・現代制御とは何かを説明できる ・状態変数を用いて各種物理現象の動的な特性を記述できる。 ・状態変換行列を用いた座標変換を説明できる。		
		2週	・可制御性と可観測性(2.0h)		・可制御性と可観測性の概念を理解し, 説明できる。 ・システムの可制御性, 可観測性を判別できる。 ・システムを可制御正準形, 可観測正準形で記述できる。		
		3週	・システムの応答(1.0h) ・システムの安定性(1.0h)		・状態方程式を解き, 出力を求めることができる。 ・安定と漸近安定について理解し, システムの判別ができる。		
		4週	・状態フィードバック(2.0h)		・レギュレータの概念を理解し, 説明できる。 ・極配置による状態フィードバックを求めることができる。		
		5週	・最適制御による状態フィードバック(2.0h)		・最適制御法について説明できる。 ・最適制御による状態フィードバックを求めることができる。		
		6週	・サーボ系への拡張(2.0h)		・拡大系によるサーボ系の状態方程式を説明できる。 ・拡大系による状態フィードバックを構成することができる。		

		7週	・出力フィードバック(2.0h)	・オブザーバの概念を理解し，説明できる。 ・オブザーバを用いてシステムを構成できる。
		8週	中テスト	
	2ndQ	9週	機械学習と知能システム	担当：浜 機械学習の基本と知能システムの概要について理解できる。
		10週	ニューラルネット ・ニューラルネットワークの基礎	ニューラルネットの原理や表現方法を理解できる。
		11週	ニューラルネット ・教師あり学習	教師あり学習の代表であるバックプロパゲーションによるニューラルネットの学習について理解できる。
		12週	強化学習 ・強化学習とは	教師なし学習の代表である強化学習の概要を理解できる。
		13週	強化学習 ・Q学習	Q学習の構成要素である政策，報酬関数，価値関数などの実装方法とその解法について理解できる。
		14週	進化的手法 ・進化的手法とは	進化的計算の概要について理解できる。
		15週	進化的手法 ・遺伝アルゴリズム	遺伝的アルゴリズムの実装と知識獲得の方法について理解できる。
		16週	期末試験	

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	中テスト	相互評価	態度	ポートフォリオ	課題	合計	
総合評価割合	40	40	0	0	0	20	100	
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0	
専門的能力	40	40	0	0	0	20	100	
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	システム設計工学	
科目基礎情報							
科目番号	0064			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	プリントを配布する						
担当教員	川合 政人,山田 誠						
到達目標							
ロボットシステムを設計する手順を説明でき、適切な構造を選択することができる。 CADとCAEを用いて、ロボットシステムを構成する部材のモデリングと応力・変形解析ができ、その妥当性を評価できる。 ロボットシステムを構成する部材に対する様々な要求を説明でき、適切な形状と材質を選択できる。							
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	ロボットシステムを設計する手順を説明でき、適切な構造を選択することができる。			ロボットシステムを設計する手順を説明できる。		ロボットシステムを設計する手順を説明できない。	
評価項目2	CADとCAEを用いて、ロボットシステムを構成する部材のモデリングと応力・変形解析ができ、その妥当性を評価できる。			CADとCAEを用いて、ロボットシステムを構成する部材のモデリングと応力・変形解析ができる。		CADとCAEを用いて、ロボットシステムを構成する部材のモデリングと応力・変形解析ができない。	
評価項目3	ロボットシステムを構成する部材に対する様々な要求を説明でき、適切な形状と材質を選択できる。			ロボットシステムを構成する部材に対する様々な要求を説明できる。		ロボットシステムを構成する部材に対する様々な要求を説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	ロボットシステムの設計に関して、その要求を満たすための構想設計、および、その構成要素に作用する部材力を考慮し、運動機構を実現するための構造・機能に関する詳細設計の方法を修得する。 また、CADとCAEを設計過程で活用する方法を修得する。						
授業の進め方・方法	講義とその内容に関連したレポートを課します。 定期試験はレポートの内容を踏まえたものとしますので、レポート作成に積極的に取り組むことを望みます。						
注意点	・本科目での学習内容を自らの研究テーマなどと関連付けながら講義を受けてください。 ・現在のCADとCAEは、ソフトウェアのGUIの改良によって「使う」ことは非常に容易です。 ・しかし、本専攻を修了する学生には、CADとCAEを「理解し、使いこなす」ことが求められます。 この授業を通して、CADとCAEをロボットシステムの構造設計に利用する方法の習得を目指します。 ・評価方法：レポート：50%（B-2：50%、C-2：25%、F-1：25%）、試験：50%（B-2：100%）						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	ガイダンス		学習の意義、進め方、評価方法の周知		
		2週	ロボットシステムの設計とは		ロボットシステムを設計する手順を説明できる。 CADを用いてロボットシステムの構造を検討できる。		
		3週	ロボットシステムの設計とは		ロボットシステムを設計する手順を説明できる。 CADを用いてロボットシステムの構造を検討できる。		
		4週	作用する力の検討① 重力と慣性力		部材に作用する重力と慣性力を計算できる。 CADを用いて部材の質量と慣性モーメントを調べることができる		
		5週	作用する力の検討① 重力と慣性力		部材に作用する重力と慣性力を計算できる。 CADを用いて部材の質量と慣性モーメントを調べることができる		
		6週	作用する力の検討② 局所的に作用する力		部材間での摩擦力や軸受に作用する力を計算できる		
		7週	作用する力の検討② 局所的に作用する力		部材間での摩擦力や軸受に作用する力を計算できる		
		8週	材料の選択		使用される代表的な材料と選定方法を説明できる できる		
	4thQ	9週	材料の選択		使用される代表的な材料と選定方法を説明できる できる		
		10週	部材の強度		部材に作用する力を考慮して材質や寸法を決定できる CAD/CAEを用いて、部材の強度について検討することができる		
		11週	部材の強度		部材に作用する力を考慮して材質や寸法を決定できる CAD/CAEを用いて、部材の強度について検討することができる		
		12週	形状創成関数を用いた形状表現 1		並進・回転変換行列による形状創成関数を用いて、形状を表現することができる。また、それを3DCADを用いて作成できる。		
		13週	形状創成関数を用いた形状表現 2		形状創成関数を用いて、拘束条件を加えた形状を表現することができる。また、それを3DCADを用いて作成できる。		

		14週	形状創成関数を用いた機構表現 1	形状創成関数を用いて，リンク機構等の構造を表現することができる。また，表計算ソフト（EXCEL）を用いて，シミュレートすることができる。
		15週	形状創成関数を用いた機構表現 2	自分で設計したロボットシステムの数学表現ができ，それをシミュレートすることができる。
		16週	期末試験	

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	レポート	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	50	50	0	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	50	50	0	0	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	駆動システム	
科目基礎情報							
科目番号	0065			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材							
担当教員	中村 尚彦						
到達目標							
1.様々な駆動システムについて使用実態を理解する。 2.様々な駆動システムについて種類や用途、原理を理解する。 3.様々な駆動システムについて使用する際の選定法を理解する。							
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	駆動システムについて、種類や用途を理解したうえで使用実態を理解する。		駆動システムについて、種類や用途を理解している		駆動システムの種類や用途をが理解できない		
評価項目2	駆動システムについて原理を理解したうえで、状況に応じたシステムの種類を提案できる。		駆動システムについて原理を理解する。		駆動システムについて原理を理解できない		
評価項目3	使用する条件に応じ、実際の製品をカタログの中から選定できる。		様々な駆動システムについて使用する際の選定法を理解する。		条件下での選定ができない		
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	駆動システムでは、ロボットを中心とした種々の機器に使用されている様々な駆動システムについて特徴と用途について学ぶとともに、カタログからの選定方法についても理解する (B-2)。						
授業の進め方・方法	授業ではまず、使用実態について各自に調査してもらったものを発表してもらう。その後、種類や用途について講義形式でフォローする。最後に、実際にカタログからの選定方法についても講義を行う。定期試験、調査内容の報告書およびその発表で評価する。						
注意点	本講義では様々な種類の駆動システムについて使用実態を調査し、調査結果を報告書にまとめ報告してもらいます。情報端末を正しく扱える知識が必要となります。 教育到達目標評価：中テスト35% (B-2:100%) , 期末試験35%(B-2:100%), 課題20%(B-2:100%), 発表10% (B-2:100%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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		学習の意義、進め方、評価方法の周知		
		2週	アクチュエータの種類		アクチュエータの動作や駆動方式について理解する。		
		3週	電気駆動システム (1) 電気駆動システムの実態調査		電気駆動システムについて使用実態を理解する		
		4週	(2) 実態調査報告会		電気駆動システムについて使用実態を理解する		
		5週	(3) 種類と用途		種類と用途について理解する		
		6週	(4) 原理		動作原理について理解する		
		7週	(5) 選定法		カタログを用いて用途に応じた選定ができる		
		8週	中テスト				
	2ndQ	9週	試験答案の返却と解答		試験問題を通じて間違った箇所を理解できる。		
		10週	4. 流体圧駆動システム (1) 流体圧駆動システムの実態調査		流体圧駆動システムについて使用実態を理解する		
		11週	(2) 実態調査報告会		流体圧駆動システムについて使用実態を理解する		
		12週	(3) 種類と用途		種類と用途について理解する		
		13週	(4) 原理		動作原理について理解する		
		14週	(5) 選定法		カタログを用いて用途に応じた選定ができる		
		15週	(5) 選定法		カタログを用いて用途に応じた選定ができる		
		16週	期 末 試 験				
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	課題		ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	70	10	20	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	70	10	20	0	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	機械材料応用	
科目基礎情報							
科目番号	0066			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	機械・金属材料学（監修：PEL編集委員会			編著：黒田大介）			
担当教員	古俣 和直						
到達目標							
1. 金属材料の特性を理解し，目的に合った材料選定ができる。 2. 非金属材料の特性を理解し，目的に合った材料選定ができる。 3. 複合材料の特性を理解し，目的に合った材料選定ができる。							
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	各金属材料の強度・機能・耐食について理解し，目的に合った材料選定ができる。			各金属材料の強度・機能・耐食について理解することができる。		各金属材料の特性を理解することができない。	
評価項目2	高分子材料やセラミックス材料の特性を理解し，用途について説明できる。			高分子材料やセラミックス材料の特性を理解することができる。		高分子材料やセラミックス材料の特性を理解することができない。	
評価項目3	複合材料の種類や特性を理解し，その用途について説明できる。			複合材料の種類や特性を理解することができる。		複合材料の種類や特性を理解することができない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	様々な環境や用途で使用するロボットの材料に要求される材料特性について学習する。主に、構造用材料・軽量材料（高比強度材料）・耐熱材料・形状記憶材料・耐食性材料についてその種類と特性を習得し、材料の分類と規格など、材料選定に役立つ基礎知識を修得することが目標である（B-2）。						
授業の進め方・方法	金属材料・非金属材料・複合材料について、それらの特性を理解することを中心に授業を進める。金属材料については、本科の材料学Ⅰ・材料学Ⅱの範囲と重なる部分もあるが、更に深く理論的な展開で学習する。2回の試験と、数回の課題レポートにより評価する。						
注意点	本科の生産システム工学機械コースの材料学Ⅰおよび材料学Ⅱで既に修得した内容は、この科目の学習範囲において重要な基盤となっているので、各自で十分に復習し理解しておくこと。また、教科書に載っている内容だけでは不十分な部分は、授業で詳しく説明するので、よく授業を聞きノートをきちんと取ること。 学習教育到達目標評価：定期試験(中テスト40%，期末試験40%)(B-2:100%)，課題20%(B-2:100%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	・ガイダンス ・機械材料の分類と規格		・学習の意義、進め方、評価方法の周知 ・金属材料・非金属材料・複合材料の分類を細分できる。		
		2週	・設計と材料選定 ・材料試験および検査法		・材料特性と使用環境を把握して材料を選定できる。 ・材料の機械的性質について理解できる。		
		3週	・材料試験および検査法		・材料の機械的性質について理解できる。		
		4週	・金属の結晶構造		・結晶格子の種類を説明でき、ミラー指数を表示できる。		
		5週	・構造用金属材料		・機械的強度が重要視される材料の種類を理解できる。		
		6週	・耐熱金属材料		・高温強度について理解できる。		
		7週	・特殊機能金属材料		・物理的および化学的な機能を持つ材料について理解できる。		
		8週	中テスト				
	4thQ	9週	・試験答案の返却と解答 ・耐食材料		・試験問題を通じて間違った箇所を理解できる。 ・金属の腐食および防食について理解できる。		
		10週	・耐食材料		・金属の腐食および防食について理解できる。		
		11週	・耐食材料		・金属の腐食および防食について理解できる。		
		12週	・耐食材料		・金属の腐食および防食について理解できる。		
		13週	・高分子材料		・エンジニアリングプラスチックの特性および用途について理解できる。		
		14週	・セラミックス材料		・セラミックスの製造プロセスを理解し、種類とその用途について説明できる。		
		15週	・複合材料		・複合材料の種類と特性について理解できる。		
		16週	期末試験				
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							
	中テスト	期末試験	相互評価	態度	ポートフォリオ	課題	合計
総合評価割合	40	40	0	0	0	20	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0

專門的能力	40	40	0	0	0	20	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	加工技術応用			
科目基礎情報									
科目番号	0067			科目区分	専門 / 選択				
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2				
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1				
開設期	前期			週時間数	2				
教科書/教材	機械工作入門（理工学社）田中 和明著, 機械工作入門（理工学社）小林 輝夫著, 現場で役に立つプラスチック金型技術（工業調査会）青木正義著								
担当教員	近藤 司								
到達目標									
製造業における生産様式および生産システムの基本的な考え方、およびモノづくりに関する必要技術、コンピュータ統合生産システムに関する基礎知識を修得する。(B-2)									
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	製造業における生産様式および生産システムの基本的な考え方の知識を有し、説明できる。			製造業における生産様式および生産システムの基本的な考え方を理解している。		製造業における生産様式および生産システムの基本的な考え方を理解していない。			
評価項目2	生産技術に関する必要技術、問題点、解決方法を理解してその知識を有し、説明できる。			生産技術に関する必要技術、問題点、解決方法を理解している。		生産技術に関する必要技術、問題点、解決方法を理解していない。			
評価項目3	コンピュータ統合生産システムに関する基礎を理解し、その知識を有し、説明できる。			コンピュータ統合生産システムに関する基礎を理解している。		コンピュータ統合生産システムに関する基礎を理解していない。			
学科の到達目標項目との関係									
教育方法等									
概要	本科生産システム工学科Mコース2年および3年に行った機械工学法Ⅰ,Ⅱ,機械工作実習Ⅰ,Ⅱおよび最新の特殊加工技術の知識を基礎として、それらの技術がもの作りにどのように応用されているかを学習する。また、世の中のもの作りの大半を占めている金型技術との関連も学習する。								
授業の進め方・方法	教科書とパワーポイントと使った授業となり、必要に応じてプリントの配付、ビデオによる現状映像の放映するが、基本は板書をきちんと取ることが重要である。新しい加工技術が登場する背景には、必ず理由があり、従来の加工技術の問題点および関連を常に考えておく必要がある。								
注意点	評価は中試験40% (B-2:100%)、期末試験40%(B-2:100%)、課題20%(B-2:100%)。授業中の携帯電話の使用、居眠りは減点とする。								
授業の属性・履修上の区分									
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業			
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(2h)		授業の進め方,評価方法について理解する。				
		2週	消費者ニーズと生産システム		製造業を取り巻く環境、消費者ニーズの多様化と多品種少量生産の関係を理解する。				
		3週	生産形態の分類		生産方法と受注形態の関係を理解する。				
		4週	部品中心生産システム(POPS)		多品種少量型生産の手法として部品中心生産を理解する。またPOPSに基づく生産様式を理解する。				
		5週	生産加工システムの構成要素		コンピュータ支援型の生産システムの全体像を理解する。				
		6週	コンピュータ支援設計		CADにおける形状モデリング手法および製品設計の流れを理解する。				
		7週	コンピュータ支援工程設計		CAPPの基づく工程設計方法について理解する				
		8週	中試験						
	2ndQ	9週	答案返却と回答		試験問題を通じて、間違った箇所を理解する。				
		10週	コンピュータ支援製造①		CAMにおける形状加工処理法を理解する。				
		11週	コンピュータ支援製造②		自動加工プログラミングにおける問題点、解決手法を理解する。				
		12週	コンピュータ支援製造③		自動加工プログラミングにおける解決手法として2次元問題について理解する。				
		13週	コンピュータ支援製造④		自動加工プログラミングにおける解決手法として3次元問題について理解し、単純問題を解くことが出来る。				
		14週	自動検査		CATにおける自動形状測定手法、手順を理解する。				
		15週	金型を用いた生産システム		プレス、射出成形、ダイキャスト金型技術を理解する。				
		16週	期末試験						
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									
	期末試験	中試験	相互評価	態度	ポートフォリオ	課題	合計		
総合評価割合	50	0	0	0	0	50	100		
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0		
専門的能力	50	0	0	0	0	50	100		

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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	電子回路応用	
科目基礎情報							
科目番号	0068			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	R.L.Boylestad著 「Electronic Devices and Circuit Theory」 (Prentice Hall)						
担当教員	高田 明雄						
到達目標							
1.レギュレータの構成や各部の役割について説明できる							
2.シ리즈レギュレータ・シャントレギュレータの動作・機能を説明できる							
3.レギュレータ回路に必要な部品を選定できる							
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	レギュレータ各部における出力電圧波形を描け、必要な電圧の計算ができる。			レギュレータ各部における出力電圧波形を描け、必要な電圧の計算ができる。		レギュレータ各部における出力電圧波形を描くこと、および必要な電圧の計算ができない。	
評価項目2	シ리즈レギュレータ・シャントレギュレータの動作・機能を説明でき、回路設計に応用できる			シ리즈レギュレータ・シャントレギュレータの動作・機能を説明できる		シ리즈レギュレータ・シャントレギュレータの動作・機能を説明できない	
評価項目3	仕様にに応じてレギュレータ回路に最適な部品を選定できる			レギュレータ回路に必要な部品を選定できる		レギュレータ回路に必要な部品を選定できない	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	電子回路の応用技術の一つであるDC電源回路について詳しく勉強する。DC電源はモーターの駆動のみならず一般的な電子回路を動作させる場合に必要となる。そこで、この授業では交流電源から直流電源を得るための原理や専用ICの特性について学び、回路の動作説明、あるいは回路設計（部品の選定を含む）ができるようになることを目標とする。そこで、本講義ではダイオード、バイポーラトランジスタあるいはICを使った電源回路に必要な基本回路構成および解析を中心に回路設計につながる基礎知識を習得する。						
授業の進め方・方法	●授業の進め方：板書形式で行う。授業中に頻繁に質問する予定。試験などの評価を伴わない形の授業の理解度は、テキストの各単元に用意された例題によって各自確認する。 ●授業の内容：交流から直流を作り出す方法、および、その直流電圧を安定的に得る方法、すなわち直流安定化電源の原理について学ぶ。すなわち、ダイオードを使った正弦波交流電圧の整流、コンデンサを使った電圧の平滑化を経て、電圧のレギュレーションについて学ぶ。続いて、整流回路の出力に容量フィルタを用いた場合の端子電圧について、交流回路（電気回路）の基礎的な知識を使って、整流された電圧の平均電圧（直流分）およびリップル電圧（交流分）それぞれの観点で学ぶ。すなわち、整流波形の実効値、平均値、および最大値とリップル電圧、最大値等の相互関係について明らかにしていく。 以上の基礎的内容を踏まえ、各種レギュレータ回路の動作解析、設計のポイントについて学ぶ。最後は、レギュレータの応用としてバッテリー充電器について学ぶ。 ●必要な予備知識：・キルヒホッフの法則・ダイオードの整流特性・pn接合の電流-電圧特性・トランジスタの電流増幅作用・OPアンプの性質、等 ※これらの知識があるという前提で授業を行う。 【関連する科目】電気回路Ⅱ・Ⅲ・Ⅳ、電子回路Ⅰ・Ⅱ・Ⅲ、						
注意点	・学年成績の内訳：期末試験（B-2）（100%）						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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 1章 Rectifications 1.1 Sinusoidal Inputs; Half-wave rectification		学習目標、科目の意義、評価方法の説明 ダイオードを使った整流の原理を説明できる。また、半波整流器の出力について解析することができる。		
		2週	1.1 Sinusoidal Inputs; Half-wave rectification 1.2 Full-Wave rectification ・ Bridge Network ・ Center-Tapped Transformer		・ 半波整流器の出力について解析することができる。 ・ ダイオードを使った全波整流器の原理について説明することができる。		
		3週	・ Center-Tapped Transformer （続き） 2章 Power Supplies 2.1 Introduction 2.2 General Filter Considerations		ダイオードを使った全波整流器の原理について説明することができる。 整流器の出力電圧に対してフィルタを用いる意義を説明できる。		
		4週	2.2 General Filter Considerations （続き） ・ Filter Voltage Regulation and Ripple Voltage ・ Example 2.3 Capacitor Filter		整流された電圧をフィルタに入力して得られる出力電圧（フィルタ出力）と理想DC電圧の違いやリップル電圧について説明できる。 静電容量フィルタを整流器後段に接続した場合の容量両端の電圧波形の特徴について説明することができる。		

		5週	• Ripple Voltage • DC Voltage • Example	静電容量フィルタを整流器後段に接続した場合の容量両端の電圧波形、特に変動周期やリプル電圧値について説明することができる。 ダイオードを用いた場合の容量フィルタ出力電圧とピーク電流の関係について説明できる。
		6週	• Diode Conduction Period and Peak Diode Current 2.4 RC Filter • DC Operation of RC Filter Section	ダイオードの導通時間とピークダイオード電流について説明できる 整流器-容量フィルタという連結に、さらにRCフィルタを用いることによってリプル電圧を減少させることができるということを説明できる。 RCフィルタの交流成分の電圧の変化を説明できる。
		7週	• DC Operation of RC Filter Section • Example • AC Operation of RC Filter Section • Example	RCフィルタの交流成分の電圧の変化を説明できる。 リアクタンス成分を考慮したRCフィルタのリプル電圧について説明できる。
		8週	2.5 Discrete Transistor Voltage Regulation • Series Voltage Regulation	シリーズ・レギュレータ回路について説明できる。また、回路各部の電流および電圧についても計算できる。
	2ndQ	9週	• Series Voltage Regulation • Shunt Voltage Regulation	シリーズ・レギュレータ回路について説明できる。また、回路各部の電流および電圧についても計算できる。 シャント・レギュレータ回路について説明できる。また、回路各部の電流および電圧についても計算できる。
		10週	• Shunt Voltage Regulation (続き) • Switching Regulation 2.6 IC Voltage Regulators	シャント・レギュレータ回路について説明できる。また、回路各部の電流および電圧についても計算できる。 スイッチング・レギュレータについて説明できる。 電圧のレギュレーション (調整) に必要な各種回路が一つのパッケージに入ったICの役割について説明できる。
		11週	• Three-Terminal Voltage Regulators • Fixed Positive Voltage Regulators	三端子レギュレータの特徴 (性能、仕様等) についても説明することができる。また、得られる電圧レベルについても計算により求めることができる。 正電圧レギュレータの特徴を説明することができる。
		12週	• Fixed Negative Voltage Regulators • Example	負電圧レギュレータの特徴を説明することができる。 レギュレーション維持可能なレギュレータ入力電圧の最小値を求めることができる。
		13週	• Adjustable Voltage Regulators 2.7 Practical Applications • Power Supplies	電圧値が調整可能なレギュレータについて説明できる。 実用的な各種電源について説明できる。
		14週	• Power Supplies • Battery Charger Circuits	実用的な各種電源について説明できる。 充電器回路について説明できる。
		15週	練習問題	練習問題を通して理解を含める。
		16週	期末試験	

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	100	0	0	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	100	0	0	0	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	アドバンスト信号処理	
科目基礎情報							
科目番号	0069			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	WEBで公開						
担当教員	東海林 智也						
到達目標							
1. デジタル線形フィルタ(FIR、IIR、自己相関関数)を用いてデジタル信号処理ができる。 2. ARモデルを用いてデジタル信号処理ができる。 3. ディープラーニングを用いてデジタル信号処理ができる。							
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	デジタル線形フィルタをプログラミングし、実際のデジタル信号に適用できる。			デジタル線形フィルタをプログラミングすることができる。		デジタル線形フィルタをプログラミングすることができない。	
評価項目2	ARモデルをプログラミングし、実際のデジタル信号に適用できる。			ARモデルをプログラミングすることができる。		ARモデルをプログラミングすることができない。	
評価項目3	ディープラーニングをプログラミングし、実際のデジタル信号に適用できる。			ディープラーニングをプログラミングすることができる。		ディープラーニングをプログラミングすることができない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	デジタル信号処理の高度な応用として、5つのテーマ(FIRフィルタ、IIRフィルタ、自己相関関数、ARモデル、LSTM)に関するプログラミングが出来るようになることを目指します。						
授業の進め方・方法	プログラミング言語として C 言語と python を使用します。						
注意点	全5回のプログラミング演習課題の評価の平均を総合評価とします。 5回の課題(B-2:50%、C-2:50%) (20%×5回)						
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容	週ごとの到達目標			
後期	3rdQ	1週	FIRフィルタ(1)	FIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		2週	FIRフィルタ(2)	FIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		3週	FIRフィルタ(3)	FIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		4週	FIRフィルタ(4)	FIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		5週	FIRフィルタ(5)	FIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		6週	IIRフィルタ(1)	IIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		7週	IIRフィルタ(2)	IIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
		8週	IIRフィルタ(3)	IIRフィルタを構築して信号処理が出来る。			
	4thQ	9週	自己相関関数	自己相関関数を用いて信号処理が出来る。			
		10週	ARモデル(1)	ARモデルを構築して信号処理が出来る。			
		11週	ARモデル(2)	ARモデルを構築して信号処理が出来る。			
		12週	ARモデル(3)	ARモデルを構築して信号処理が出来る。			
		13週	LSTM(1)	LSTMを構築して信号処理が出来る。			
		14週	LSTM(2)	LSTMを構築して信号処理が出来る。			
		15週	LSTM(3)	LSTMを構築して信号処理が出来る。			
		16週	期末試験	レポート方式			
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	課題	合計
総合評価割合	0	0	0	0	0	100	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	0	0	0	0	0	100	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	知能システム	
科目基礎情報							
科目番号		0070		科目区分		専門 / 選択	
授業形態		授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2	
開設学科		生産システム工学専攻		対象学年		専1	
開設期		後期		週時間数		2	
教科書/教材		IT Text 人工知能(改訂2版) (本位田真一監修, 松本一教, 宮原哲浩, 永井保夫, 市瀬龍太郎著, オーム社)					
担当教員		倉山 めぐみ					
到達目標							
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		知能システムでは、多くの知能について様々な場面で用いられるようになった人工知能の基礎として、知能システムの基礎を理解し、知能を表現する方法、コンピュータが身に着ける方法等について学習し、実際に利用するための基本的な内容を学習する。					
授業の進め方・方法		学習上の留意点： 本講義では非常に多くの数式を扱うことになりますが、まず見た目に圧倒されないことが最も重要です。必要とされる数学的知識は限られており、見た目ほど難しいものではありません。与えられた演習問題を必ず自分で解いて、理解を深めて下さい。					
注意点		必要とされる予備知識：数学、プログラミング、グラフ理論 関連する科目：情報数学(本科), アルゴリズムとデータ構造(本科), オブジェクト指向プログラミング(本科), オートマトン(本科) 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価：試験(B-2)(60%), 課題(B-2)(40%)					
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	ガイダンス 人工知能の歴史と概要		学習の意義、進め方、評価方法の周知 人工知能の歴史を理解できる		
		2週	人工知能の歴史と概要		人工知能の概要を理解できる エキスパートシステムの構造を理解できる		
		3週	探索による問題解決		様々な問題について解決法を探索できる		
		4週	探索による問題解決		グラフを用いた探索問題について定式化できる		
		5週	探索による問題解決		コストを考慮した探索法を用いて問題を解くことができる		
		6週	知識表現と推論の基礎		命題論理について論理式を記述できる		
		7週	知識表現と推論の基礎		記述論理について論理式を記述できる 融合原理が理解できる		
		8週	中間試験				
	4thQ	9週	試験答案の返却と解答 知識表現と利用の応用技術		試験問題を通じて間違った箇所を理解できる プロダクションシステムについて説明できる プログラミング言語Prologが理解できる		
		10週	知識表現と利用の応用技術		意味ネットワークを記述できる 曖昧な知識の表現と推論について理解できる		
		11週	機械学習とデータマイニング		機械学習の概要について理解できる 深層学習について理解できる		
		12週	機械学習とデータマイニング		決定木学習について理解できる		
		13週	機械学習とデータマイニング		データマイニングについて理解できる		
		14週	知識モデリングと知識流通		UMLによるモデリングが理解できる		
		15週	知識モデリングと知識流通		XMLによる知識表現が理解できる		
		16週	期末試験				
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		課題		合計	
総合評価割合		60		40		100	
基礎的能力		0		0		0	
専門的能力		60		40		100	
分野横断的能力		0		0		0	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	オペレーティングシステム論	
科目基礎情報							
科目番号	0071			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	試して理解 Linuxのしくみ（武内寛・技術評論社）						
担当教員	小山 慎哉						
到達目標							
OS の種類, 特徴, 機能, 構成を修得し, 応用する。 OS でのセキュリティ制御方法の種類と特徴を理解する。 OSにおける障害管理について理解する。							
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		OSの機能と構成について理解し、プログラムや機器開発に応用できる。		OSの機能と構成について理解し、どのような役割を持っているのかを説明できる。		OSの機能と構成について理解できず、OSの役割を説明できない。	
評価項目2		OSにおけるセキュリティ制御機能を理解し、セキュリティカーネルの設計に関する説明ができる。		OSにおけるセキュリティ制御機能について説明できる。		OSにおけるセキュリティ制御機能について説明できない。	
評価項目3		障害発生から対策完了までの一連の工程を説明できる。		OSにおける障害管理について説明できる。		OSにおける障害管理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	情報コース必修科目である「オペレーティングシステム」の発展内容として、OSにおける入出力管理、ネットワーク制御、セキュリティ制御、障害管理について学ぶ。また、OSに関連する最新のトピックス、標準化、技術動向などを理解する。						
授業の進め方・方法	主に座学となる。関連する科目と結びつけた説明となるので、本科で学んだ内容などを復習しておくこと。 関連科目：コンピュータアーキテクチャ、論理回路、コンピュータ工学、オペレーティングシステム、各種実験						
注意点	課題は決められた期限までに提出すること。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 中テスト(B-2)(40%)，期末試験(B-2)(40%)，課題(B-2)(20%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
前期	1stQ	週	授業内容		週ごとの到達目標		
		1週	ガイダンス		コンピュータシステムの概要を理解できる。		
		2週	Linux		Linux OSの基本操作を理解できる。		
		3週	システムコール		システムコールの概要、およびユーザモードとカーネルモードの切り替えを理解できる。		
		4週	プロセス管理		カーネルによるプロセスの生成と削除の仕組みについて理解できる。		
		5週	プロセススケジューリング(1)		プロセスの状態遷移、およびスケジューリングについて理解できる。		
		6週	プロセススケジューリング(2)		演習を通じてプロセスのスケジューリングについて理解できる。		
		7週	メモリ管理(1)		OSによるメモリ管理方法について理解できる。		
	8週	中間試験		これまでの学習内容について、試験問題を通じて説明できる。			
	2ndQ	9週	答案返却・解説		解答を通じて中テストに課された内容を確実に理解する		
		10週	メモリ管理(2)		仮想記憶、メモリスケジューリングについて理解できる。		
		11週	記憶階層		キャッシュメモリの仕組みの動作概要を理解できる。		
		12週	ファイルシステム		ファイル管理やアクセス制御方法について理解できる。		
		13週	仮想化技術		仮想化・コンテナ技術の方式や種類などを説明できる。		
		14週	ネットワーク、セキュリティ、信頼性		ネットワーク制御、OSにおけるセキュリティと信頼性について理解できる。		
		15週	リアルタイムOS		リアルタイムOSの仕組み、応用例などを説明できる。		
16週		期末試験		これまでの学習内容について、試験問題を通じて説明できる。			
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	80	0	0	0	0	20	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0

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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	流体物理	
科目基礎情報							
科目番号	0072			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	プリントを配布						
担当教員	劔地 利昭						
到達目標							
流体の運動方程式について、理解し説明できる							
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		流体の運動方程式について、理解し説明でき、簡単な流れ場に適用できる		流体の運動方程式について、理解し説明できる		流体の運動方程式について理解していない	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	本講義では、物理の知識を基礎とし、流体力学へ応用する。さまざまな流体現象を、物理的な視点で捉え数式化し、これまでに学習した数学の知識を活用し解ける能力を養うことを目的とする。						
授業の進め方・方法	授業は配布した資料をもとに行う。						
注意点	評価方法 (中試験40%(B-1:100%)+期末試験40%(B-1:100%)+課題20%(B-1:100%))						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
後期	3rdQ	週	授業内容		週ごとの到達目標		
		1週	ガイダンス 流体力学の基礎		学習の意義、進め方、評価方法の周知		
		2週	流体力学の基礎		密度・圧力・粘性応力などを説明できる。		
		3週	静水力学		パスカルの原理・浮力を説明できる。		
		4週	流体の質量保存法則		連続の式を理解できる。		
		5週	流体の質量保存法則		連続の式を導出できる。		
		6週	流体の質量保存法則		連続の式を応用できる。		
		7週	流体のエネルギー保存則		ベルヌーイの定理を理解できる。		
	8週	中試験					
	4thQ	9週	試験答案の返却と解答				
		10週	流体のエネルギー保存則		ベルヌーイの定理を導出できる。		
		11週	流体のエネルギー保存則		ベルヌーイの定理を応用できる。		
		12週	流体の運動量保存則		ナビエ・ストークス方程式を理解できる。		
		13週	流体の運動量保存則		ナビエ・ストークス方程式を導出できる。		
		14週	流体の運動量保存則		ナビエ・ストークス方程式を応用できる。		
		15週	ポテンシャル流理論		渦なし流れ・速度ポテンシャル・流れ関数を説明できる。		
		16週	期末試験				
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	課題	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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	工業数学	
科目基礎情報							
科目番号	0073			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	「新応用数学」高遠節夫ほか5名（大日本図書） 「新応用数学問題集」高遠節夫ほか5名（大日本図書）						
担当教員	菅 仁志						
到達目標							
1. ベクトル関数の微分が計算できる。 2. 勾配、発散、回転が計算できる。 3. 簡単なベクトル関数の線積分が計算できる。							
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	ベクトル関数を微分して接線ベクトル等を求めることができる。			ベクトル関数を微分することができる。		ベクトル関数を微分できない。	
評価項目2	勾配、発散、回転が混ざった複雑な計算ができる。			勾配、発散、回転が計算できる。		勾配、発散、回転が計算できない。	
評価項目3	区分的になめらかな曲線に沿ったベクトル場の線積分ができる。			簡単なベクトル場の線積分ができる。		簡単なベクトル場の線積分ができない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	自然科学や工学の各分野で使われるベクトル解析の基本的な知識・技法を習得する。まず、微分法をベクトル関数やベクトル場へ拡張することから始め、ベクトル微分演算子の意味を理解してその使い方を身につける。さらに、スカラー場やベクトル場の線積分が計算できるようになることを目標とする。						
授業の進め方・方法	試験では特に、基礎的事項の理解度を問う計算問題や文章問題を重点的に出題するので、基礎知識の系統だった理解に心掛けるとともに、課題として与えた問題についてもしっかり理解しておくこと。						
注意点	さらに新たな知識の定着のためにも、補助教材として挙げた問題集などを活用しながら継続的に学習していくことが重要である。 「全専攻」学習・教育到達目標の評価：中間試験（B-1）（50%）、期末試験（B-1）（50%）						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	空間ベクトル		空間ベクトルの内積が計算できる		
		2週	外積		空間ベクトルの外積が計算できる		
		3週	ベクトル関数		ベクトル関数の微分が計算できる		
		4週	曲線		曲線の接線ベクトルが計算できる		
		5週	曲線		曲線の長さが計算できる		
		6週	曲面		曲面の単位法線ベクトルが計算できる		
		7週	曲面		曲面の面積が計算できる		
		8週	中間試験				
	2ndQ	9週	勾配		スカラー場の勾配が計算できる		
		10週	発散と回転		ベクトル場の発散と回転が計算できる		
		11週	発散と回転		発散と回転の公式を使ってベクトル場の発散と回転が計算できる		
		12週	ラプラシアン		スカラー場のラプラシアンが計算できる		
		13週	スカラー場の線積分		スカラー場の線積分が計算できる		
		14週	ベクトル場の線積分		ベクトル場の線積分が計算できる		
		15週	グリーンの定理		グリーンの定理を使って線積分、2重積分を計算できる		
		16週	期末試験				
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	100	0	0	0	0	0	100
基礎的能力	100	0	0	0	0	0	100
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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	生産システム工学特別研究 I	
科目基礎情報							
科目番号	0074			科目区分	専門 / 必修		
授業形態	実験			単位の種別と単位数	学修単位: 4		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	通年			週時間数	2		
教科書/教材	指導教員の指示による						
担当教員	近藤 司,山田 誠,川上 健作,中村 尚彦,浜 克己,鈴木 学,鈺地 利昭,高田 明雄,三島 裕樹,山田 一雅,丸山 珠美,森谷 健二,湊賢一,柳谷 俊一,河合 博之,後藤 等,今野 慎介,小山 慎哉,倉山 めぐみ,東海林 智也,川合 政人,中津川 征士						
到達目標							
①自主的に課題を見出して研究計画を立案・実行し、まとめ上げることができる。(A-1) ②研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を利用できる。(C-1) ③発表用の前刷り原稿作成を通して文書作成能力を養う。(E-2) ④研究成果や得られた知見を可視化し、他者に説明できる。(C-2) ⑤技術成果について議論する力および発表する能力を養う。(E-1, E-3) ⑥研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考えることのできる能力を養う。(F-1) ⑦問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、最適な解決策を見出すことができる能力を養う。(B-2, F-2)							
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	自主的に課題を見出して研究計画を立案、計画に沿って実行し、適切にまとめ上げることができる			自主的に課題を見出して研究計画を立案・実行し、まとめ上げることができる		自主的に課題を見出して研究計画を立案・実行し、まとめ上げることができない	
評価項目2	研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を効果的に利用できる			研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を利用できる		研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を利用できない	
評価項目3	発表用の予稿作成を通して十分な文書作成能力を身に付ける			発表用の予稿作成を通して文書作成能力を養うことができる		発表用の予稿作成を通して文書作成能力を養うことができない	
評価項目4	研究成果や得られた知見を可視化し、他者にわかりやすく効果的に説明できる			研究成果や得られた知見を可視化し、他者に説明できる		研究成果や得られた知見を可視化し、他者に説明できない	
評価項目5	技術成果について適切に発表し議論する力を身に付ける			技術成果について発表する能力および議論する力を養うことができる		技術成果について発表する能力および議論する力を養うことができない	
評価項目6	研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考え、さらなる発展につながる課題を提案できる能力を身に付ける			研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考えることのできる能力を養うことができる		研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考えることのできる能力を養うことができない	
評価項目7	問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、それらを適切な方法で評価して、最適な解決策を見出すことができる能力を身に付ける			問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、最適な解決策を見出すことができる能力を養うことができる		問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、最適な解決策を見出すことができない	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	指導教員の指導のもとで高度な研究を行うことによって、専門的な知識を深め、創造力や問題解決能力を修得する。さらに、特別研究Ⅰ、Ⅱを通して指導教員との議論に加え、学内外の発表会で他者との討論をし、研究成果を論文にまとめる。						
授業の進め方・方法	各指導教員の指導に従い、各種文献等の調査、研究テーマの決定、研究計画の策定を行い、研究を実施する。授業時間は特に時間割上に示されていないため、自主的に研究時間を設定して実施する。年度末（2月下旬）に行われる特別研究Ⅰ発表会にて、それまでの成果を発表する。						
注意点	特別研究は、基本的に2年間でひとつのテーマに取り組むことになる。この特別研究Ⅰはその前半にあたり、研究を進めるに当たって重要な位置を占める。長期間にわたるテーマであるので、しっかりと計画のもとに、指導教員とは綿密なコンタクトを取り、自発的・積極的に行動することが必要である。研究テーマは、専門性を深めたい研究分野の教員と相談の上決定すること。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 継続的な研究活動：50%（A-1:40%, E-1:20%, F-2:40%） 発表会：50%（B-2:18%, C-1:8%, C-2:8%, E-1:10%, E-2:40%, E-3:8%, F-1:8%）						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容			週ごとの到達目標	
前期	1stQ	1週	担当教員			テーマ及び概要・到達目標	

		2週	浜 克己	■福祉介護支援機器の開発に関する研究(専攻の区分：機械工学) 疾患や高齢化に伴う筋力低下により、肩、肘、手首の関節をうまく動かせず、手先を目標位置に移動させることに困難を有し、日常生活動作に支障を来している人に対して、対象指示情報を併用し、運動学習を含む上肢リーチ動作を補助するための自立支援機器の開発と検証評価を行う。 ■生産・物流支援用制御システムの開発に関する研究(専攻の区分：機械工学) ロボットアームに作業を教示するティーチング作業の自動化を目指し、ロボットへの作業を人間による指示ではなく、完成品の画像を与えることで動作計画を行えるようなシステムの構築と検証評価を行う。
		3週	山田 誠	■高効率・高速 5 軸制御加工に関する研究(専攻の区分：機械工学) 5軸制御マシニングセンタで形状加工を行う際、効率的に粗加工をしなければならない。そこで、ラジウスエンドミルを用いて、効率的に高速粗削り加工をするためのソフトウェアの開発を行う。＜ソフトウェアの作成が主、マシニングセンタでの検証加工を行う。(指導補助教員：川合政人)
		4週	近藤 司	■多軸制御加工法における工具姿勢自動決定に関する研究(専攻の区分：機械工学) ソリッドモデラーから出力されるSTLデータを基に、等間隔点群を生成し、VOXEL内等間隔メッシュデータの平面当てはめとマージ処理による工具姿勢の自動決定の考案するとともにその妥当性を検証する。
		5週	川上健作	■動作解析の臨床応用に関する基礎研究(専攻の区分：機械工学) 動作解析の基本は、線形代数を用いた座標変換とロボット工学に基づく関節運動学、さらには運動方程式に基づく力学解析である。これらの工学知識を用いた医療福祉分野への工学的アプローチを学ぶことにより、自らが学んできた知識を活かして他分野にも貢献できる能力を養う。 動作解析とは、人間の動きを数値データとして表現し、分析することである。その動作解析を用いて、健康者や前十字靱帯損傷や変形性膝関節症などの下肢疾患患者、さらには靱帯再建術後、人工関節置換術後などの治療後の運動や力学状態を解析することに身体機能を評価し、疾患の影響や治療の効果を検討し、臨床現場における動作解析応用の検討を行う。また、得られた運動データから臨床現場において求められている新たな運動力学的な身体機能評価の方法も検討する。
		6週	中村尚彦	■高齢者のQOL向上を目的とするロボットシステムの開発に関わる研究(専攻の区分：機械工学) 概要：高齢者のQOL向上を目的としADLや趣味の支援を行うロボットシステムの開発を行う。本研究では社会実装を念頭に置き、ニーズの調査から始まり、ニーズに基づいた仕様の検討、設計・製作、検証実験を行う。この流れを繰り返すことで社会から必要とされるロボットシステムの完成を目指す。
		7週	劔地利昭	■エネルギーシステムの開発およびエネルギーの有効利用に関する研究(専攻の区分：機械工学) 近年、省エネルギーや再生可能エネルギーが注目されており、流体工学の知識を活用しエネルギーの有効利用に貢献する。例えば円柱などの物体が受ける流体抵抗(抗力)低減のために表面形状を変化させその効果を実験的に明らかにする。
		8週	鈴木 学	■制御理論に基づく複数自律ドローンの隊列制御に関する研究(専攻の区分：機械工学) 実環境において複数台の自律移動を行うドローンの隊列移動を実現するために、発生する課題を解決する制御理論を構築し、シミュレーション及び実機実験システムを構築し、これを検証する ■ドローンの新たな活用に関する研究(専攻の区分：機械工学) 手動/自律ドローンを用いて地域社会などで発生している問題や新たな需要を生み出す活用法について提案し、これを実現するシステムを構築し検証する
	2ndQ	9週	川合 政人	■未利用エネルギーを用いた発電システムの開発(専攻の区分：機械工学) 概要：近年のエネルギー事情から、未利用エネルギーを用いた発電技術が注目されている。本課題では主に熱工学を駆使して未利用エネルギーを用いる発電システムの開発や改良に取り組む。

		10週	高田明雄	■振動子の同期に関する研究(専攻の区分：電気電子工学) 自然界に見られる様々な振動子（電子回路という発振器）の同期現象に潜むメカニズムの解明およびその工学的な応用について、電子回路で再現したモデルについて回路シミュレーションあるいは回路実験を行う。また、製作物をプリント基板に実装する。 ■非線形現象を利用したランダムノイズ発生 of 基礎研究(専攻の区分：電気電子工学) カオス現象の初期値敏感性、予測不能性を利用したランダム信号の発生方法を工学的に応用するための有効な力学系（微分方程式）を探索する。また、電子回路で実現するためのキーポイントを明らかにする。 ■非線形現象を利用したランダムノイズ発生 of 応用(専攻の区分：電気電子工学) 情報セキュリティーや高感度のセンシングを目的とした、ランダム性の高いノイズの発生方法についてその基礎技術の確立を目指し、プリント基板に実装したノイズ発生器を組み込んだセンシングシステムを構築する。
		11週	柳谷俊一	■機能性電子セラミックス材料の開発(専攻の区分：電気電子工学) 熱電変換材料やLiイオン電池用固体電解質などのセラミックス材料について、高性能化を目的として材料の作製と評価を行う。具体的には、粉末原料を焼結しセラミックスを形成し、種々の物性測定を行い、特性の改善を図る。
		12週	三島裕樹	■電力・エネルギーシステムに関する研究(専攻の区分：電気電子工学) 電力システムやエネルギーシステムに関する研究を行う。(指導補助教員：下町健太郎) ■電力システムを対象としたシステムの最適化に関する研究(専攻の区分：情報工学) 電力システムを対象とした最適化問題の新しい解法アルゴリズムの開発やその評価に関する研究を行う。 ■電力・エネルギー分野への機械学習等の応用(専攻の区分：電気電子工学、情報工学) 電力・エネルギー分野に機械学習等を応用してシステムの計画・設計・運用・制御。評価手法を開発する。
		13週	丸山珠美	■無線通信・ワイヤレス電力伝送・MIMOに関わるアンテナ、高周波回路、電波伝搬、リフレクトアレーに関する研究(専攻の区分：電気電子工学) (1) 無線通信システム・アンテナに関する研究 将来の無線通信システムは、超高速広帯域、大容量を実現するため、マルチバンド・マルチアンテナの小型化、アクティブ素子を用いたビームフォーミングなど一層の高機能化が要求される。本研究では、これら将来の無線通信技術に必要なアンテナ、リフレクトアレー、高周波回路の、電磁界解析、最適設計、システムシミュレーションによる評価を実施する。 (2) 電波伝搬環境改善方法に関する研究 近年、M2Mネットワークなど、従来とは異なる厳しい電波伝搬環境が生まれている。本研究では、リフレクトアレーやアンテナ技術の適用による電波伝搬環境の改善方法について検討する。 (3) ワイヤレス電力伝送、マイクロ波応用に関する研究 ワイヤレス電力伝送は、たとえばEV走行中自動給電の実現や、車いすやロボットの誘導や制御など、またマイクロ波は宇宙太陽光発電や融雪などさまざまな応用が期待できる。本研究ではこれらワイヤレス電力伝送、マイクロ波応用に関する研究を実施する。

後期	3rdQ	14週	山田一雅	■物理学の未踏領域への新装置構築でのアプローチ(専攻の区分：電気電子工学) 物性・トポロジ・制御の複合分野は、革新的な精度や分解率が新たに得られ、新しい物づくりが行われ始めている。また挑戦的な創成物作製が世界中で行われており、従来の枠を超えた高機能物性測定システムが、研究室レベルで創成可能となってきた。そこで工学の観点から研究成果を社会貢献につなげる一環として新しい着想で装置を試作し、物理学の未踏領域への挑戦を目標とする。 メカトロニクス技術と材料科学の双方を活用した、電気・磁気による物体浮遊による不純物の極めて少ない材料創成に関連した周辺の技術に取り組む。特に最新の画像処理やコンピュータ工学を用いて、イメージ・圧力センサーを取り入れ、従来型単機能センサーを凌駕した新しい電気・磁気浮遊炉の開発に取り組むための周辺技術の本課題内容を新しい装置構築につなげる。この電気・磁気浮遊炉は、金属のみならず、セラミック、ガラス、水といったあらゆる材質を浮遊させることができその材料評価の圧力・二相絶縁導電層・ゴンベルツ曲線型構造緩和も課題内容である。一方、宇宙ステーション「きぼう」船内実験装置等で使用する電気・磁気浮遊炉で発現される新物性は、材料評価としての圧力・二相絶縁導電層・ゴンベルツ曲線型構造緩和も課題として求められることから、この評価に取り組む点で差別化を図る。これにより無不純物材料の物性制御の精度向上がより高性能にできる。これらの材料学的新方式の導入の俯瞰的研究がテーマとなる。続く発展テーマとして、①アモルファス状態と液体状態をつなぐ構造決定因子を測定する熱分析。②新しいガラス状固体と空間を融合した多孔性固体（ポーラス）中の熱伝導材料創成。③レーザ発光を半導体材料間で発生させる過程で生じる原子の拡散メカニズムを議論できる半導体創成。以上3指針が今後の展望である。 ■電気・磁気による物体浮遊創成の未踏領域への新装置構築でのアプローチ(専攻の区分：電気電子工学)(指導補助教員：藤原 亮)
		15週	森谷健二	■ニフトリ胚低酸素疾患モデルにおける体動パターン解析(専攻の区分：電気電子工学) 体動は胎児の正常な成長に必要な現象の一つである。本研究ではニフトリ胚を計測モデルとして生理的疾患時に特有な体動パターンを明らかにし、疾患の予測を目指している。本年度は孵化中によく起きる低酸素状態における特有な体動パターンの解明を目指す。(指導補助教員：圓山由子) ■脳活動計測によるストレスの定量化に関する研究(専攻の区分：電気電子工学) これまで心拍数計測により心的負荷の定量化を試みてきたが、脳血流系、アイマクレコーダ、心拍数、血圧など複数の生体情報パラメータを利用してより詳細なストレス-レスポンス反応を解析する。同時に、これらの計測パラメータの信号処理に関する研究も行う ■生体情報を用いた福祉機器の製作、開発機器使用時における感性評価(専攻の区分：電気電子工学) 福祉機器の開発および既存製品の改良に生体情報をインタフェースとして用いる。使用者の不安なども解析して静的・動的どちらの側面からも使い勝手の良い製品開発を目指す。
		16週	湊 賢一	■未利用天然資源および再生可能エネルギーの有効利用を目指した材料技術の開発(専攻の区分：電気電子工学) 化石燃料の枯渇や燃焼時の炭酸ガス放出による地球温暖化などの環境問題の観点から、安全でクリーンな代替エネルギーの開発が重要視されている。また、非枯渇な太陽光を利用した太陽光発電に対する期待が大きくなり、光電変換素子の研究開発が盛んに行なわれている。本研究では未利用天然資源および再生可能エネルギーの有効利用を目的とし、新規デバイス作製法の開発や性能向上に関する研究を行う。
		1週	中津川征士	■IoT情報処理基盤構成技術の研究(専攻の区分：電気電子工学) (1)無線電力伝送システムでの電力・信号重畳技術の検討 無数のセンサ端末の電源を自給自足できる技術の実現によって端末設置条件を緩和し、より使い勝手の高いシステムを創出する。また、電磁波の可視化によって、簡易で効率的な無線サービス提供エリアの設計を可能とする。 (2) アナログ信号処理による超低消費電力化の検討 AD/DA信号処理技術への依存から脱却し、アナログ信号処理との融合によるシステム全体の低消費電力化を実現する。
		2週	後藤 等	■導波型デバイス向け数値シミュレーション技術に関する研究(専攻の区分：情報工学) 導波型の光デバイスや量子効果デバイスを対象とした数値シミュレーションを行うソフトウェアを開発し、大規模並列数値計算技術の導入を試みる。

		3週	河合博之	■有向グラフの辺彩色に基づく大規模データ解析(専攻の区分：情報工学) 二つの集合間で定義される複数の関数から有向グラフを得ることができる。本研究では、大規模データとそれに係る関係を定義することにより、これら大規模データをグラフの辺彩色という観点からクラスタリングによる解析を行うことを目的とする。
		4週	東海林智也	■楽曲の特徴空間の可視化と楽器推定(専攻の区分：情報工学) 楽曲からMFCC等の特徴量を抽出し、SVM等の非線形識別手法を用いて楽曲に含まれる楽器の推定を行なう。また、SOM等を用いて特徴空間の可視化を行なう。この目的を達成するために音楽理論、信号理論、多変量解析理論、学習理論等のゼミやプログラミング演習を併せて行なう。
		5週	小山慎哉	■障がい者の移動・外出を支援するための福祉機器の開発(専攻の区分：情報工学) 自律移動型車椅子や盲導犬ロボットなど、障がい者の移動・外出を支援するための福祉機器を開発する。まず、福祉機器の設計にあたっては、障がい者のユーザビリティの向上に努めるよう配慮する。設計後、センサの選定、および機器の運動モデルを組み立てて、シミュレーションによる制御パラメータの整合性を検証し、実機への応用を行う。
		6週	今野慎介	■スマートフォンを用いた新しいソフトウェアの提案と開発(専攻の区分：情報工学) スマートフォンの普及により、様々な行動にソフトウェアを導入可能な機会が増えている。スマートフォンの特徴として、加速度や地磁気など様々なセンサを備えており、また行動する際に身につけているため、通常のコンピュータでは得ることの出来ない人間の行動に関わる情報を取得することができる。それらの情報を利用した、新たなソフトウェアの提案と開発、及び評価を行う。
		7週	倉山めぐみ	■人工知能を利用した学習支援システムに関する研究(専攻の区分：情報工学) 人工知能の考え等を利用した学習支援システムの設計開発から開発された学習支援システムを利用した実践、実践で得られたデータに関する分析・解析までを取り扱っていく。それにより、人工知能の考えを思量した学習支援システムの開発ができる。
		8週		
	4thQ	9週		
		10週		
		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	研究活動	その他	合計	
総合評価割合	0	50	0	0	50	0	100	
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0	
専門的能力	0	20	0	0	0	0	20	
分野横断的能力	0	30	0	0	50	0	80	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)	授業科目	地域課題対応型創造実験
科目基礎情報					
科目番号	0077		科目区分	専門 / 必修	
授業形態	実験		単位の種別と単位数	学修単位: 4	
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年	専1	
開設期	通年		週時間数	前期:6 後期:6	
教科書/教材					
担当教員	古俣 和直,中村 尚彦,三島 裕樹,山田 一雅,湊 賢一,小山 慎哉,伊藤 穂高,小原 寿幸,小林 淳哉,清野 晃之,小玉 齊明,渡辺 力,平沢 秀之,阿部 勝正				
到達目標					
1.グループ内での各人の役割と目標を明確化した実験計画をたてることができる 2.自分の考えをまとめて他者と討論を交え、チームの一員として行動できる 3.実験を進める上で創意工夫ができる 4.実験をすすめられる専門分野の基礎技術を身につけている。 5.技術を通じた地域貢献の意識を持って課題解決に取り組むことができる 6.他者の考えを尊重し、要点を整理して他者と討論できる 7.技術成果を他者に報告するという観点で、文章としてまとめることができる 8.プレゼンテーションの対象を踏まえて、効果的に口頭発表できる 9.課題解決のために必要な知識を多面的に応用できる 10.課題解決に対して論理的な観点からアイデアを絞り込みながらアプローチができる					
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		
評価項目1	十分に実現可能性に配慮した実験計画が立てられる	実現可能性に配慮した実験計画が立てられる	左記に達しない		
評価項目2	他者の進捗状況への影響を考慮して、自らの役割を着実に実行できる	自らの役割を着実に実行できる	左記に達していない		
評価項目3	計画を進めるための多面的に創意工夫できる	計画を進めるために創意工夫できる	左記に達していない		
評価項目4	専門分野に関係する実験を実施し多面的に考察できる	専門分野に関係する実験を実施し考察できる	左記に達しない		
評価項目5	依頼されたテーマを通して地域や企業等に貢献するという意識を十分に持って課題に取り組むことができる	依頼されたテーマを通して地域や企業等に貢献するという意識を持って課題に取り組むことができる	左記に達していない		
評価項目6	効果的にディスカッションするための準備や配慮が十分にできる	効果的にディスカッションするための準備や配慮が十分にできる	左記に達していない		
評価項目7	成果を構成や文言にも十分に注意してレポート等の文書に記述できる	成果をレポート等の文書に記述できる	左記に達していない		
評価項目8	成果等を発表する対象にも十分に配慮して口頭発表できる	成果等を発表する対象に配慮して口頭発表できる	左記に達していない		
評価項目9	課題解決に必要な知識や技術を自ら考えることができ、その知識を多面的に応用できる	課題解決に必要な知識を多面的に応用できる	左記に達していない		
評価項目10	課題解決に際して、十分に論理的で多面的なアプローチができる	課題解決に際して、多面的なアプローチができる	左記に達していない		
学科の到達目標項目との関係					
教育方法等					
概要	地域企業等をクライアントとして、そこからの実課題にグループで取り組む。この時、課題解決のための期間（納期）、コスト、品質など企業活動で必要となる考えに配慮して取り組むことになる。実施にあたっては地域企業等の現職あるいは退職者をマイスターとして協力いただき、企画の立案や進捗状況管理、人的ネットワークなど、チームの一員としての協力をいただける。何ウィいつまでにとどこまで明らかにするかを記した実験計画書が重要であり、限られた期間内にどこまで行うか」についてクライアントと十分にすり合わせることも必要になる。 <実務との関係> この科目は企業の現職および退職技術者を特専教員（マイスター）として複数名活用し、学生が地域企業等の課題に取り組むプロセスを学ぶPBL形式の実践的な授業を行うものである。				
授業の進め方・方法	各テーマに数名の学生が取り組むが、教員やマイスターの指導は最小限によどめるので、事前の準備やテーマの背景、その課題を解決したときの効果、依頼者の切迫度（緊急度）など十分に配慮して自主的に取り組むこと。評価は、企画書の内容、毎週の進捗状況報告（週報）、定期的な口頭での報告（中間報告・月例報告）、成果報告会、成果報告書による。				
注意点	各エビデンスの割合は以下に示すとおりだが、その内訳としてとして学習・教育目標が均等な割合で割り当てられている。 実験企画書（A-1,A-2,A-3,F-1を各10点満点で評価）：（25%） 継続的な活動:週報（A-1,A-2,A-3を各10点満点で評価）：（15%） 継続的な活動:中間報告会（月例報告）（E-1,E-3,F-1,F-2を各10点満点で評価）：（15%） 成果発表（最終報告会）（プレゼン）（E-1,E-3,F-1,F-2を各10点満点で評価）：（30%） 成果報告書（B-3,D-3,E-2,F-2を各10点満点で評価）：（15%）				
授業の属性・履修上の区分					
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応	
☒ 実務経験のある教員による授業					
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	授業計画、到達目標、評価方法の説明、諸注意について理解する。実験テーマを選択する。	

後期		2週	調査・依頼企業等との打ち合わせ、企画立案	実験テーマの背景や達成してほしい目標など、クライアントとの意見交換等を通して絞り込み、企画を立案する。企画書には、各人の役割、期間中に何をどこまで実施するか、必要な物品等を盛り込む。進捗状況を週報に記載。
		3週	先週の実施内容の確認と、今週の目標の共有、実作業	同上
		4週	適宜月例報告会（第一回目は企画報告会になる）	企画の妥当性を多面的に判断し、他者の意見を踏まえて企画を再構築できるようになる。
		5週	課題解決に向けた実験等	実施計画に沿った実験が実施できる
		6週	以後、必要に応じてクライアントとの意見交換など含めながら、実作業と月例報告	同上
		7週	同上	同上
		8週	同上	同上
	2ndQ	9週	同上	同上
		10週	同上	同上
		11週	同上	同上
		12週	同上	同上
		13週	同上	同上
		14週	同上	同上
		15週	同上	同上
		16週	中間発表（月例報告として評価）	半期取り組んだ成果を口頭発表し、計画の進捗状況についても自己評価して的確に発表できる。
後期	3rdQ	1週	必要に応じてクライアントとの意見交換など含めながら、実作業と月例報告	実施計画に沿った実験が実施できる
		2週	同上	同上
		3週	同上	同上
		4週	同上	同上
		5週	同上	同上
		6週	同上	同上
		7週	同上	同上
		8週	同上	同上
	4thQ	9週	同上	同上
		10週	同上	同上
		11週	同上	同上
		12週	同上	同上
		13週	同上	同上
		14週	同上	同上
		15週	成果報告会	1年間取り組んだテーマに対して、対象者を意識してスライドや内容の難易度などに配慮して口頭発表できる。
		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								
	企画書	中間報告（月例報告）	週報	最終報告会	報告書	その他	合計	
総合評価割合	25	15	15	30	15	0	100	
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0	
専門的能力	0	0	0	0	4	0	4	
分野横断的能力	25	15	15	30	11	0	96	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	インターンシップ	
科目基礎情報							
科目番号	0078		科目区分		専門 / 必修		
授業形態	実験		単位の種別と単位数		学修単位: 4		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年		専1		
開設期	集中		週時間数				
教科書/教材							
担当教員	平沢 秀之						
到達目標							
① 自ら仕事を計画して継続的に実行し、まとめ上げることができる(A-1) ② チームの一員としての役割と責任を理解して自主的に行動できる(A-2) ③ 技術者としての社会に対する役割と責任について説明できる(D-3) ④ 成果を正確な日本語を用いて論理的な文書にまとめることができる(E-2) ⑤ 成果を的確にプレゼンテーションすることができる(E-3)							
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	自主的に課題を見出し、計画を立案し、継続的に実行できる。		指示された課題に対して計画を立案し、継続的に実行できる。		計画の立案ができない。継続的に実行することができない。		
評価項目②	就業体験を通して、チームの一員としての役割と責任を理解し、仲間と協働できる。		就業体験を通して、チームの一員としての役割と責任を理解している。		就業体験を通して、チームの一員としての役割と責任を理解できない。		
評価項目③	就業体験を通して、技術者としての社会に対する役割と責任について理解し、説明と行動ができる。		就業体験を通して、技術者としての社会に対する役割と責任について理解し、説明ができる。		就業体験を通して、技術者としての社会に対する役割と責任について理解できない。		
評価項目④	的確な図表等を駆使して、報告書が正確かつ論理的に記述されている。		報告書が正確かつ論理的に記述されている。		報告書が不正確で、論理的に記述されていない。		
評価項目⑤	効果的な資料を駆使して、正確かつ分かりやすくプレゼンテーションすることができる。		成果を正確に分かりやすくプレゼンテーションすることができる。		内容を理解しておらず、大きな誤りがある。		
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	実習先における実習を通して、定められた実習テーマを自ら継続的に実行し(A-1)、チームの一員として責任を持って自主的に行動するとともに(A-2)、技術者としての社会に対する役割と責任について理解する(D-3)。また、その成果を論理的な文章にまとめ (E-2)、的確にプレゼンテーションを行うことができる(E-3)。						
授業の進め方・方法	実習先は、国内、国外を問わない。企業に加え、大学等の教育機関や研究機関・公共団体での実習も可能とする。実施時期・日数は長期休業中の15日以上とする。また、実習テーマに関して可能な限り事前準備をし、単に実習を行うという感覚ではなく、将来の方向を見定め、技術者としての基礎的素養を養うなど目的意識を持って参加すること。						
注意点	「全専攻」学習・教育到達目標の評価： インターンシップ日誌：10%(A-1:100%) インターンシップ報告書：30%(A-2:20%, D-3:40%, E-2:40%) 発表会：40%(D-3:30%, E-2:30%, E-3:40%) 実習先評価：20%(A-1:50%, A-2:50%) ここに、 インターンシップ日誌の評価：専攻科委員により評価 発表会の評価方法：発表資料、発表内容、発表態度について、専攻科委員と発表会出席教員により評価 報告書の評価方法：インターンシップ報告書について、専攻科委員により評価 実習先評価：指導責任者による評価						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	実施時期・日数は長期休業中の15日以上とする。		(受け入れ先の都合などで、15日以上の日数を確保できない場合には専攻科委員会では対応を検討する)		
		2週	1. 実習期間決定前				
		3週	実習先は、国内、国外を問わない。企業に加え、大学等の教育機関や研究機関・公共団体での実習も可能とする。ただし、函館高専地域連携協力会への加盟企業を中心に、地元企業での実習を推奨する。				
		4週	実習先への依頼、調整ならびに学生の指導は、主に担当専攻科委員が行い、特別研究担当教員がサポートする。				
		5週	事前に目的、心構え、社会のルール等についてきめ細かな指導を行う (実習直前にガイダンス)。		実習目的、心構え、社会のルール等について理解する。		
		6週	2. 実習期間決定後				
		7週	テーマは実習先から提示されたものを下に、学生と実習先とで協議して決定する。				
		8週	3. 実習期間中				
	2ndQ	9週	期間中、学生は日々の実習内容を日誌に記録し、次の計画や現状の課題等を整理しておく。		与えられたテーマに関する疑問点や課題について自分の考えをまとめ、実習先での担当者や関係者と討論できる。		

		10週	期間中、特別研究担当教員及び担当専攻科委員は協議の上、代表者が実習先を最低1回は訪問あるいは電話連絡し、状況を把握するとともに、改善点があれば是正に努める。	討論等を通して、何をすべきか考えを整理でき、実習期間を通して継続的に仕事を計画・実行できる。 。仕事を進める上で、グループ内での自分の役割と与えられた責任を理解し、自主的に行動できる。
		11週	4. 実習終了後	
		12週	・インターンシップ報告書 終了後、学生はインターンシップ報告書を作成し、実習先担当者の承認を経て、実習日誌とともに本校へ提出する。	得られた技術的成果を正確な日本語を用いて論理的な文章にまとめることができる。（海外の場合には、報告書や日誌を英語で書いても良い）。
		13週	・実習先からの評価 実習先担当者から、学生の実習状況についてインターンシップ評価書を受ける。	
		14週	5. インターンシップ報告会	
		15週	インターンシップ報告会を開催し、仕事の内容、実習先での実習で感じたこと、学んだことなどを説明し、専攻科担当教員などの評価とコメントを受ける。	成果等を整理し、的確なプレゼンテーション資料を作成し、それをを用いて的確に発表できる。
		16週		
後期	3rdQ	1週		
		2週		
		3週		
		4週		
		5週		
		6週		
		7週		
		8週		
	4thQ	9週		
		10週		
		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					
	インターンシップ日誌	インターンシップ報告書	発表会	実習先評価	合計
総合評価割合	10	30	40	20	100
分野横断的能力	10	30	40	20	100

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	品質管理	
科目基礎情報							
科目番号		0079		科目区分		専門 / 必修	
授業形態		授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2	
開設学科		生産システム工学専攻		対象学年		専1	
開設期		後期		週時間数		2	
教科書/教材		自作プリント					
担当教員		小林 淳哉					
到達目標							
1.計量値、計数値のデータから、統計的な計算により製造プロセス等が管理された状態にあるか判断できる。 2.実験データを統計的に判断して数値解析ができる。							
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		実際の製造現場を想定して得られる平均値、分散値、相関係数、不良率から、製造プロセスが管理状態にあるか判断できる。		典型的な例として示される平均値、分散値、相関係数、不良率のデータから、製造プロセスが管理状態にあるか判断できる。		左記に達していない	
評価項目2		実際の実験データ等に対し、分散分析、多変量解析、基本的な実験計画法を適用してデータに対してさまざまな判断ができる。		典型的な課題に対し、分散分析、多変量解析、基本的な実験計画法を適用してデータに対して判断ができる。		左記に達していない	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		品質管理は様々なデータから品質や製造工程を評価するための数学の一分野である。品質管理の本質は「得られたデータから製造工程をどう評価するか」であり、授業を通して実践的な生産の場で用いる数学的な知識として活用できるようになることを目指す。また実験計画法、分散分析、多変量解析は、実験データから論理的な実験プロセスを提案するための知識であり、特別研究など研究プロセスの検討にも生かされるものである。さらに、企業人としてデータを正しく判断し、責任ある技術者・研究者として改善活動を行っていけるようになるための知識である。 <実務との関係> この科目は企業で無機材料の研究開発を通して統計的品質管理に基づくデータ分析を行っていた教員が、その経験を生かし企業の生産現場や開発現場でのデータの統計的品質管理手法について講義形式で授業を行うものである。					
授業の進め方・方法		Office365に必要なデータや資料はアップロードする。毎回演習を行う。この際、Excelに標準の統計分析ツールを用いる。 この授業は学修単位なので、事前課題や授業中に出题される課題や演習問題に取り組み提出しなければならない。					
注意点		「全専攻」学習・教育目標の評価：中試験45%(B-1)、期末試験45%(B-1)、課題10%(B-1)とする					
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	ガイダンス 品質と機能		授業の留意点、評価方法など理解する 製品開発を想定し、基本的な「品質-機能展開」ができる。		
		2週	計量値の検定と推定① 実データからの母分散の検定と推定		帰無仮説、対立仮説、有意水準を設定でき、計量値の分散の検定と推定ができる		
		3週	計量値の検定と推定② 実データからの母平均の検定と推定		標準偏差が既知と未知の場合の母平均の検定と推定ができる		
		4週	計量値の検定と推定③ 2組の平均値の差の検定 (1)		対応のない2組の平均値の差の検定と推定ができる		
		5週	計量値の検定と推定④ 2組の平均値の差の検定 (2)		対応のある2組の平均値の差の検定と推定ができる		
		6週	相関係数の算出と検定①		データから母集団の母相関係数の検定と推定ができる		
		7週	相関係数の算出と検定②		アンケート分析などに用いられる「順位検定」の相関係数を算出し有意検定ができる		
		8週	計量値の計数化と符号検定		計量値を計数化し、符号検定表を用いて相関や平均値の差の検定ができる		
	4thQ	9週	中試験				
		10週	答案返却と解答 計数値の検定と推定① 母不良率の差の検定		不正解部分を正確に解答できるようになる 母不良率の差の検定と推定ができる		
		11週	計数値の検定と推定② 2組の不良率の差の検定		2組の不良率の差の検定と推定ができる		
		12週	分散分析① 一元配置の分散分析、二元配置		分散分析の目的や用語が説明でき、一元配置と繰り返しの有無に応じた二元配置の分散分析ができる		
		13週	同上		同上		
		14週	多変量解析		実データに対して多変量解析ができ、因子の寄与の程度から線形式を提案できる		
		15週	実験計画の基本		実験の試行回数を効率化する観点から、実験計画の意義を説明でき、代表的な実験計画の型を適用して、データ分析ができる。		
		16週	定期試験				
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	課題	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	90	10	0	0	0	0	100
基礎的能力	90	10	0	0	0	0	100
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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	ユニバーサルデザイン論		
科目基礎情報								
科目番号	0080			科目区分	専門 / 必修			
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2			
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1			
開設期	前期			週時間数	2			
教科書/教材	配布プリント							
担当教員	山田 誠,小山 慎哉							
到達目標								
エンジニアが開発にあたって考慮されるべき概念である「ユニバーサルデザイン」を理解し、多岐にわたる人間の特性に配慮したデザイ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		
評価項目1	ユニバーサルデザインの必要性を説明することができ、それを意識したデザインができる。			ユニバーサルデザインの必要性を説明できる。		ユニバーサルデザインの必要性を説明できない。		
評価項目2	様々な障がいを持つ人々に応じた適切なデザインを提案できる。			様々な障がいを持つ人々に応じたデザインの方法を理解している。		様々な障がいを持つ人々に応じたデザインの方法を理解していない。		
評価項目3	様々な障がいに対応したWebコンテンツを作成できる。			様々な障がいに対応したWebコンテンツについて理解している。		様々な障がいに対応したWebコンテンツについて理解していない。		
学科の到達目標項目との関係								
教育方法等								
概要	ユニバーサルデザインは、まちづくり、建築物、工業製品、ソフトウェアなど、多岐にわたって考慮されるべき概念であり、ものづくりに携わる理工系学生に必須の知識であることを理解し、社会に出てから現場で応用できるための知識を身に着ける。							
授業の進め方・方法	主に座学で進める。適宜参考資料を紙面またはWebで配布する。							
注意点	社会や日常生活と密接にかかわる内容であるので、身の回りのモノやできごとに常に関心を持つこと。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価：1 中テスト(D-2)(40%)，期末試験(D-2)(40%)，課題(D-2)(20%)							
授業の属性・履修上の区分								
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業		
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 ユニバーサルデザイン(UD)原則		授業の概要と目標を理解できる。 ユニバーサルデザイン原則について理解し説明できる。			
		2週	UDの歴史，UD関連法規・規格		ノーマライゼーションからUDへの流れについて理解できる。 バリアフリーとUDとの違いを説明できる。 UD関連の法律，規格について内容を理解し説明できる。			
		3週	公共空間,生活用品におけるUDUD		公共空間（街）におけるUDの例を説明できる。 機能や形の工夫によるUDの例を説明できる。			
		4週	システム安全設計		フェールセーフ，フールプルーフ，フォールトレランスについて説明できる。			
		5週	設計作図表現の基礎		UDを考慮した形状の表現するための作図（正投影，等角図）ができる。			
		6週	UDを考慮した設計（1）		身の回りのもので，UDを考慮した設計ができる。			
		7週	UDを考慮した設計（2）		身の回りのもので，UDを考慮した設計にたいする，評価ができる。			
		8週	中テスト		試験を通じて学習内容を説明できる。			
	2ndQ	9週	障がい者支援UDの概要		障がい者を支援するUDについて概要を理解できる。			
		10週	コンピュータアクセシビリティ		肢体不自由者がコンピュータを使いやすくするための技術や配慮事項を説明できる。			
		11週	肢体不自由者のUD		下肢、上肢に障がいを持つ人に配慮したUDの例を説明できる。			
		12週	視覚障がい者のUD		視覚障がい者に配慮したUDの例を説明できる。			
		13週	聴覚障がい者のUD		聴覚障がい者に配慮したUDの例を説明できる。			
		14週	Webアクセシビリティ		障がい者に配慮したWebコンテンツの作成ガイドラインについて理解できる。			
		15週	Webコンテンツの調査と作成		公共性の高いWebコンテンツが、ガイドラインに即しているか調査することができる。			
		16週	期末試験		試験を通じて学習内容を説明できる。			
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	80	0	0	0	0	20	100	

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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	応用解析学	
科目基礎情報							
科目番号	0081			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	「新応用数学」高遠節夫ほか5名（大日本図書） 「新応用数学問題集」高遠節夫ほか5名（大日本図書）						
担当教員	菅 仁志						
到達目標							
1.複素数の極形式が計算できる。 2.コーシー・リーマンの関係式を用いて、正則関数の導関数が計算できる。 3.簡単な複素関数の積分計算ができる。							
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	極形式を用いて、複素数の性質を調べたり、二項方程式に应用することができる。			極形式を用いて、複素数の性質を調べることができる。		複素数を極形式で表すことができない。	
評価項目2	正則関数に対して導関数を求めることができ、1次分数関数や正則関数による写像を求めることができる。			コーシー・リーマンの関係式を利用して、正則関数に対する微分ができる。		コーシー・リーマンの関係式の理解が不十分で、正則関数かどうかの判定や微分ができない。	
評価項目3	コーシーの積分定理を利用して、いろいろな複素積分の値を求めることができる。			コーシーの積分定理を利用して、簡単な積分の値を求めることができる。		コーシーの積分定理を利用して、簡単な積分の値を求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	広く工学に用いられている数学として代表的な理論である複素関数論を学び、解析力を強化するとともにこれまで学んだ数学の応用力を伸長することを目標とする。						
授業の進め方・方法	複素関数論は、これまでに学んだいろいろな数学の知識を総合・応用しながら学んでいくことになるので、微分積分をはじめとしたこれまで学んだ数学の基礎知識がしっかり使いこなせることが望まれる。そのために、毎回の授業の予習・復習を継続することはもちろん、これまでの理解が不十分なところがあれば厭わず、本科の教科書や問題集なども活用しながら自発的に取り組んでいくこと。						
注意点	さらに新たな知識の定着のためにも、補助教材として挙げた問題集などを活用しながら継続的に学習していくことが重要である。 「全専攻」学習・教育到達目標の評価：中間試験（B-1）（％）, 期末課題（B-1）（25％）						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容	週ごとの到達目標			
後期	3rdQ	1週	ガイダンス、複素数と極形式	複素数を極形式で表すことができる			
		2週	絶対値と偏角	ド・モアブルの公式を用いて複素数のn乗計算ができる			
		3週	絶対値と偏角	二項方程式が解ける			
		4週	複素関数	複素関数の性質が証明できる			
		5週	複素関数	1次分数関数によって、移される図形を求めることができる			
		6週	正則関数	複素関数の極限值が計算できる			
		7週	正則関数	複素関数の微分が計算できる			
		8週	中間試験				
	4thQ	9週	コーシー・リーマンの関係式	コーシー・リーマンの関係式を使って正則関数が判定できる			
		10週	コーシー・リーマンの関係式	調和関数であることが証明できる			
		11週	逆関数	複素数の平方根の値が計算できる			
		12週	逆関数	対数関数の計算ができる			
		13週	複素積分	簡単な線積分が計算できる			
		14週	コーシーの積分定理	コーシーの積分定理を利用して簡単な線積分の計算ができる			
		15週	コーシーの積分定理の応用	コーシーの積分定理を応用して実積分の値が計算できる			
		16週	期末課題				
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	課題	合計
総合評価割合	75	0	0	0	0	25	100
基礎的能力	75	0	0	0	0	25	100
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
---------	---	---	---	---	---	---	---

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	センサデバイス	
科目基礎情報							
科目番号	0084			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材							
担当教員	柳谷 俊一						
到達目標							
センサを使用するにはその原理や特徴を十分に理解しておく必要がある。本科目では、従来から利用されている各種センサデバイスの原理・特徴を理解するとともにセンサデバイスのIoT技術等への応用について理解を深める（B-2）。							
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	従来から利用されている各種センサの原理・特徴について詳しく説明できる。			従来から利用されている各種センサの原理・特徴の概要を説明できる。		従来から利用されている各種センサの原理・特徴の概要を説明できない。	
評価項目2	センサデバイスの特長を理解し、IoT技術等へ応用することについて説明できる。			センサデバイスのIoT技術等への応用について説明できる。		センサデバイスをIoT技術等へ応用すること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	センサは物理・化学現象や人間の五感に相当する感覚などの情報を検出し、電気信号に変換するデバイスである。本講義では一般的な各種センサデバイスに加え、センサデバイスの関連技術・応用について理解する。						
授業の進め方・方法	授業は大きく二つのパートに分けられ、前半は従来から利用されている各種センサデバイスについて学ぶ。後半はセンサデバイスに関連した技術について調査・発表を行う。						
注意点	センサデバイスの原理や特徴を理解するためには、半導体についての知識が必要となる場合が多い。そのため事前に電子工学の基礎を十分に身に付けておく必要がある。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 試験（B-2）（50%）、グループワーク課題（B-2）（50%）※試験は授業時間内に2回実施する。						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	1週	1. ガイダンス 2. 各種センサ (1) 光センサ		学習の意義、進め方、評価方法の理解 光センサの原理・特徴を説明できる。		
		2週	(1) 光センサ		光センサの原理・特徴を説明できる。		
		3週	(2) 温度センサ		温度センサの原理・特徴を説明できる。		
		4週	(2) 温度センサ		温度センサの原理・特徴を説明できる。		
		5週	(3) 磁気センサ		磁気センサの原理・特徴を説明できる。		
		6週	(3) 磁気センサ		磁気センサの原理・特徴を説明できる。		
		7週	(4) 加速度センサ		加速度センサの原理・特徴を説明できる。		
		8週	(4) 加速度センサ		加速度センサの原理・特徴を説明できる。		
	4thQ	9週	3. グループワーク課題 センサ技術に関連した課題について調査し、まとめる。		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		10週	グループワーク		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		11週	グループワーク		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		12週	グループワーク		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		13週	グループワーク		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		14週	グループワーク		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		15週	グループワーク		センサ技術に関連した課題について調査し、まとめることができる。		
		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	課題	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	50	50	0	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	50	50	0	0	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	アクチュエーター材料	
科目基礎情報							
科目番号	0085			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専1		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材							
担当教員	山田 一雅,藤原 亮						
到達目標							
1. 誘電体について代表的な特性を原理にもとづいて説明できる。誘電体について代表的な特性の計算ができる。 2. 磁性体について代表的な特性を原理にもとづいて説明できる。磁性体について代表的な特性の計算ができる。 3. 各種半導体の種類を理解し電気的特性について説明できる。各種半導体についてその特性に関する代表的な特性の計算ができる。							
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	誘電体について説明し、その特性に関する代表的な特性の計算ができる。			誘電体の特性に関する代表的な特性の計算ができる。		誘電体について説明できない。誘電体の特性に関する計算ができない。	
評価項目2	磁性体について説明し、その特性に関する代表的な特性の計算ができる			磁性体の特性に関する代表的な特性の計算ができる。		磁性体について説明できない。磁性体の特性に関する計算ができない。	
評価項目3	材料の様々な分野への応用の中で、半導体の種類を理解し、各種半導体についてその特性に関する代表的な特性の計算ができる。			各種半導体の種類を理解し電気的特性について説明できる。		各種半導体の種類を理解できない。電気的特性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	アクチュエーター材料では、様々な材料の基礎理論について学ぶ。特に、磁性材料、誘電体材料、金属の中でも形状を記憶し、電流を入力することで発生するジュール熱を利用したアクチュエーターになる形状記憶合金、最後にサーボで使われる様々な半導体材料等も学ぶ。これらの学習を礎にアクチュエーターの基礎知識を修得することが目標である。						
授業の進め方・方法	授業内容・方法として、座学とレポート作成の両方で、アクチュエーター材料全般の広い知見を得るカリキュラムとしている。						
注意点	本講義では非常に多くの模式図を扱うことになり、まず種類の多さに圧倒されないことが最も重要である。必要とされる原理原則は限られており、系統的に整理すれば難しいものではない。与えられた例題にも積極的に取り組んで、理解を深めること。 必要とされる予備知識：電子工学（本科）、電子材料工学（本科） 関連する科目：化学、物理（本科）、プログラミング（本科） 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価：中間試験(B-2)(40%)、期末試験(B-2)(40%)、課題(B-2)(20%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	1. ガイダンス、材料の基礎 (1) ガイダンス (2) 材料科学の基礎		○学習の意義、進め方、評価方法の周知 ○材料科学の主要な概念を説明計算できる。		
		2週	2. 磁性材料 (1) 磁性材料の巨視的性質		○磁性材料の巨視的な概念を説明計算できる。		
		3週	(2) 磁性の分類 (3) 磁気駆動の応用		○磁性の分類概念を説明できる。 ○磁気駆動に応用する磁性材料を説明計算できる。		
		4週	3. 誘電体 (1) 誘電体・圧電体の電圧と変形		○誘電体・圧電体の電圧と変形を説明できる。		
		5週	(2) 強誘電体の結晶		○強誘電体の結晶、チタン酸バリウムの計算ができる。		
		6週	(3) 強誘電体の分極操作		○強誘電体の分極を説明計算できる。		
		7週	(4) 強誘電ヒステリシスの測定方法		○強誘電ヒステリシスの測定方法を理解できる。		
		8週	中間試験(2.0h)				
	2ndQ	9週	4. 活躍する誘電体 (1) 高周波信号の振動発生器		○高周波信号を変換する振動発生器を理解できる。		
		10週	(2) 変形利用アクチュエーター (3) 正確な振動を利用した発振器		○変形を直接利用するアクチュエーターを理解できる。 ○振動利用した発振器を理解できる。		
		11週	(4) 圧電トランス (5) 強誘電体メモリー		○超小型の変圧器,圧電トランスを説明できる。 ○消えない強誘電体メモリーを説明できる。		
		12週	5. 形状記憶合金 (1) 形状記憶合金の基礎 (2) 形状記憶合金アクチュエーター		○形状記憶合金の主要な概念を説明計算できる。 ○形状記憶合金を使い電流で発生するジュール熱を利用したアクチュエーターを説明できる。		
		13週	6. 材料の様々な分野への応用 (1)材料のソレノイド・電磁弁の応用		○ソレノイドアクチュエータへの応用を理解できる。		
		14週	(2) 半導体材料のサーボへの応用		○材料の様々な分野への応用の中で、半導体の種類を理解し、サーボへの応用を説明できる。		
		15週	(2) 半導体材料のサーボへの応用		○材料の様々な分野への応用の中で、半導体の種類を理解し、サーボへの応用を説明できる。		
		16週	期末試験(2.0h)				

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	課題	合計
総合評価割合	80	0	0	0	0	20	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	80	0	0	0	0	20	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	プラクティカル・サイエンス・イングリッシュ	
科目基礎情報							
科目番号	0040		科目区分		一般 / 必修		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年		専2		
開設期	前期		週時間数		2		
教科書/教材	Fundamental Science in English (Seibido) / TOEIC 公式問題集 / Speaking of Speech New Edition (MACMILLAN)						
担当教員	奥崎 真理子,オレクサ ロバート						
到達目標							
・特別研究のアブストラクトを英語で発表できる ・特別研究のアブストラクトの内容を英語でスライド化できる ・特別研究のアブストラクトについて英語で質疑応答ができる							
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：特別研究のアブストラクトを英語で発表できる		特別研究のアブストラクトを英語のプロソディを保ちながら自然体で発表できる		特別研究のアブストラクトを、ある程度の英語のプロソディを保ちながら制限時間内に発表できる		特別研究のアブストラクトを英語で発表できない	
評価項目2：特別研究のアブストラクトを英語スライドで表現できる		特別研究のアブストラクトをほぼ正しい英語でスライド化できる		特別研究のアブストラクトを、文法的な間違いは散見されるがある程度英語でスライド化できる		特別研究のアブストラクトを英語で示しているが、日本語機械翻訳などで英語の意味をなさない	
評価項目3：特別研究のアブストラクトについて英語で質疑応答ができる		特別研究のアブストラクトについて英語でよどみなく質疑応答ができる		特別研究のアブストラクトについてある程度の質疑応答ができる		特別研究のアブストラクトについて質疑応答ができない	
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 D-1 学習・教育到達目標 E-4							
教育方法等							
概要	英文の科学技術文書を読んで必要な情報や要点を把握することができる能力を身につけ (D-1)、将来仕事で国際的なコミュニケーションを行うために必要な基礎的英語表現力と理解力を養う (E-4)。最終的には、専攻科で取り組んでいる特別研究のアブストラクトを発表し、質疑応答ができることを学習到達目標とする。						
授業の進め方・方法	日本人英語科教員とアメリカ人英語科教員が指導し、基本的なプレゼンテーション技能、基礎的な英語表現力・理解力の定着を目指す。						
注意点	○特別研究アブストラクトの英語プレゼンテーションと質疑応答ができることがこの演習の目標である。コミュニケーションに必要な英語のみならず、専門英語についても語彙力・表現力を高めていくこと。 本科目は学修単位 (2単位) の授業であるため、履修時間は授業時間30時間と授業時間以外の学修 (予習・復習、課題・テスト等のための学修) を併せて90時間である。 自学自習の成果は 以下の評価方法によって評価する。 ①教科書の英文を正しく音読し理解することを前提とした暗唱発表をミニプレゼンテーション実技として評価する (9レッスン：30%(D-1:50%, E-4:50%) 評価が18%を下回った場合は補習・再試験となる。 ②前期試験：評価割合40% (D-1:50%, E-4:50%) 結果が24%を下回った場合は再試験対象となる。TOEIC IP または公開テストで500点以上の場合はスコアシートの証明を以て試験を免除する。 ③特別研究のアブストラクト英語プレゼンテーション発表と質疑応答:30%(D-1：50%, E-4:50%)評価が18%を下回った場合は再発表(質疑応答含む) 対象となる。 ○専攻科2年生12月までに国際学会の発表実績があれば最終成績に10点を加算する。						
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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		・授業の進め方、評価方法、課題について理解する ・個人の学習到達目標を組み立てる ・dictationを通して、語彙力理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		2週	Lesson 1		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		3週	Lesson2		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		4週	Lesson3		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		5週	Lesson4		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		6週	Lesson5		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		7週	Lesson6		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		
		8週	Lesson7		・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる		

2ndQ	9週	Lesson9	・教科書の音読練習を通して理解力表現力を身につける ・プレゼンテーションの発表と自己評価ができる
	10週	筆記試験	・科学技術英語の基本的な表現を正しく理解できる
	11週	特別研究のアブストラクトプレゼンテーション準備	・英語で特別研究プレゼンテーションスライドを作る
	12週	特別研究のアブストラクトプレゼンテーション準備	・英語で特別研究プレゼンテーションスライドを作る
	13週	特別研究のアブストラクトプレゼンテーション準備	・英語で特別研究プレゼンテーションスライドを作る
	14週	特別研究アブストラクトプレゼンテーション実技試験	・英語で特別研究アブストラクトを発表し、質問に英語で答える。
	15週	特別研究アブストラクトプレゼンテーション実技試験	・英語で特別研究アブストラクトを発表し、質問に英語で答える。
	16週	前期成績振り返り	・学習の成果を確認できる

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
基礎的能力	人文・社会科学	英語運用の基礎となる知識	聞き手に伝わるよう、句・文における基本的なリズムやイントネーション、音のつながりに配慮して、音読あるいは発話できる。	4	
			明瞭で聞き手に伝わるような発話ができるよう、英語の発音・アクセントの規則を習得して適切に運用できる。	4	
			中学で既習の語彙の定着を図り、高等学校学習指導要領に準じた新出語彙、及び専門教育に必要な英語専門用語を習得して適切な運用ができる。	4	
			中学で既習の文法や文構造に加え、高等学校学習指導要領に準じた文法や文構造を習得して適切に運用できる。	4	
		英語運用能力の基礎固め	日常生活や身近な話題に関して、毎分100語程度の速度ではっきりとした発音で話された内容から必要な情報を聞きとることができる。	4	
			日常生活や身近な話題に関して、自分の意見や感想を基本的な表現を用いて英語で話すことができる。	4	
			説明や物語などの文章を毎分100語程度の速度で聞き手に伝わるように音読ができる。	4	
			平易な英語で書かれた文章を読み、その概要を把握し必要な情報を読み取ることができる。	4	
			日常生活や身近な話題に関して、自分の意見や感想を整理し、100語程度のまとまりのある文章を英語で書くことができる。	4	
			母国以外の言語や文化を理解しようとする姿勢をもち、実際の場面で積極的にコミュニケーションを図ることができる。	4	
			実際の場面や目的に応じて、基本的なコミュニケーション方略(ジェスチャー、アイコンタクト)を適切に用いることができる。	4	
		英語運用能力向上のための学習	自分の専門分野などの予備知識のある内容や関心のある事柄に関する報告や対話などを毎分120語程度の速度で聞いて、概要を把握し、情報を聞き取ることができる。	4	
			英語でのディスカッション(必要に応じてディベート)を想定して、教室内外でのやり取りや教室外での日常的な質問や応答などができる。	4	
			英語でディスカッション(必要に応じてディベート)を行うため、学生自ら準備活動や情報収集を行い、主体的な態度で行動できる。	4	
			母国以外の言語や文化を理解しようとする姿勢をもち、教室内外で英語で円滑なコミュニケーションをとることができる。	4	
			関心のあるトピックについて、200語程度の文章をパラグラフライティングなど論理的文章の構成に留意して書くことができる。	4	
			関心のあるトピックや自分の専門分野のプレゼン等にもつながる平易な英語での口頭発表や、内容に関する簡単な質問や応答などのやりとりができる。	4	
			関心のあるトピックや自分の専門分野に関する論文やマニュアルなどの概要を把握し、必要な情報を読み取ることができる。	4	
			英文資料を、自分の専門分野に関する論文の英文アブストラクトや口頭発表用の資料等の作成にもつながるよう、英文テクニカルライティングにおける基礎的な語彙や表現を使って書くことができる。	4	
			実際の場面や目的に応じて、効果的なコミュニケーション方略(ジェスチャー、アイコンタクト、代用表現、聞き返しなど)を適切に用いることができる。	4	

評価割合

	試験	発表	教科書プレゼン	自己評価	合計
総合評価割合	40	25	25	10	100
基礎的能力	20	10	10	10	50
専門的能力	10	0	0	0	10
分野横断的能力	10	15	15	0	40

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)	授業科目	科学技術中国語
科目基礎情報					
科目番号	0041		科目区分	一般 / 選択	
授業形態	授業		単位の種別と単位数	学修単位: 2	
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年	専2	
開設期	後期		週時間数	2	
教科書/教材	中国地区高専中国語中国教育研究会編『理系のための中国語入門 発音・基礎編』『理系のための中国語Ⅱ実践編』(好文出版) クラウン中日辞典 (小型版) (三省堂)				
担当教員	泊 功				
到達目標					
本科で学習した中国語を基礎として、さらなる中国語学習を通し、 ①技術者として必要な表現、語彙を学び、中国語圏技術者と基本的なコミュニケーションができる (D-1) 。 ②中国文化や歴史についても一定の知識を身につけている (D-1) 。 ③日中両国の文化を尊重し合えるコミュニケーションの態度を身につける (D-1) 。					
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	データ処理用漢字のGB、BIG5、JISの違いが正しく理解でき、全てのピンインについて読み書きができる。基本語彙と技術的な話題で簡単な会話ができる。		データ処理漢字の種類を理解し、おおよそのピンインについて仕組みを理解し読み書きができる。また、基本語彙と簡単な日常会話ができる。		漢字のデータ処理、ピンインの読み書きも、語彙、日常会話もできない。
評価項目②	中国、台湾、日本の関係性、歴史、文化的相違について正しく理解できる。		中国、台湾、日本の関係性、歴史、文化的相違についておおよそ理解できる。		中国、台湾、日本の関係性、歴史、文化的相違について理解できていない。
評価項目③	両国の文化的背景を踏まえ、中国語でコミュニケーションしようとする態度が積極的である。		両国の文化的背景を踏まえ、中国語でコミュニケーションしようとする努力する姿勢が見られる。		中国語で積極的にコミュニケーションしようとする態度が見られない。
学科の到達目標項目との関係					
学習・教育到達目標 D-1					
教育方法等					
概要	理系学生のために特化して編集されたテキスト及びプリントなどを基に、アジアの中国語圏 (中国大陸・香港・マカオ・台湾・シンガポール・マレーシア) の仕事現場で使える中国の基礎と、日本と共通する文字である漢字が国際的に、またネットワーク上でどのように扱われているかを学ぶ。(基本的に5年次「中国語」履修者のみ選択可能、下記「注意点」参照)				
授業の進め方・方法	中国語と日本語は漢字という学術用語は共通しているものも少なくない。その最大限の利点を活用して学習を進めながら、国際的な漢字使用の現況や、企業において使用が想定される実践的な中国語を学んでいく。また「科学技術中国語」という科目名なので今中国で流行している中国のSF小説やレポートを利用して科学技術用語についても知識を深めてもらう。 授業ではテキストに基づきながら、時にスマートフォンも使い、ネット上の学習資源を利用したアクティブラーニング的な方法も用いる予定である。上記のテキスト、辞書、スマートフォンを毎回用意すること。				
注意点	本科5年生選択「中国語」で中国語の基礎ができているものとして授業を進める。したがって本科目は原則として本科5年生で「中国語」を選択した者 (他高専の本科で「中国語」を選択した者も含む) のみ履修を認める。もし本科で「中国語」は履修していないが、高い意欲があって中国語の学習に取り組みたい者は、2年生前期に放課後を中心に週2時間程度の補講を受けることを前提として履修を認める場合がある (絶対ではない) ので、必ず2年前期の4月中に申し出ること。申し出がない場合は、本科で「中国語」を履修した学生のみ本科目の履修を認める。 評価: 中間試験(D-1) (50%)、期末試験(D-1) (50%) ※本科目は学修単位 (2単位) の授業であるため、履修時間は授業時間60時間と授業時間以外の学修 (予習・復習、課題・テスト等のための学修) を併せて90時間である。 自学自習の成果は課題及び試験によって評価する。				
授業の属性・履修上の区分					
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応	
☐ 実務経験のある教員による授業					
授業計画					
		週	授業内容	週ごとの到達目標	
後期	3rdQ	1週	発音の復習	ガイダンス及び中国語発音のシステムを理解し、ピンイン、声調を正しく理解できる。	
		2週	発音の復習	ピンインの読み書きに習熟する。	
		3週	発音の復習・	全てのピンインの読み書きができる。歓迎会などの会合で自己紹介及び基本的な表現ができる。	
		4週	第4課 (入門編の復習)	前週で学習した内容を口頭で再現できる。	
		5週	第5課	食事や買い物の際の基本的な表現ができる。	
		6週	第6課	食事や買い物の際にやや複雑な表現ができる。	
		7週	中国SF翻訳	日本でまだ翻訳されていないSF小説の翻訳に取り組むことで、中国語の科学用語の基礎を理解できる。	
		8週	中テスト	これまで学習した内容について、習熟できている。	
	4thQ	9週	第7課	タクシーに乗る時の表現ができる。	
		10週	第8課	中国語で携帯・スマホを使うことができる。	
		11週	第9課	パソコンに関する用語を知り・関連表現ができる。	
		12週	第9課	数学に関する用語を知り・関連表現ができる。	
		13週	第10課	自動車関連の用語を知り・関連表現ができる。	
		14週	第10課～第11課	工具、電気に関する用語を知り・関連表現ができる。	
		15週	第12課	プレゼンに関する用語を知り・関連表現ができる。	

		16週	期末試験	これまでの学習内容について習熟できている。			
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	100	0	0	0	0	0	100
基礎的能力	80	0	0	0	0	0	80
専門的能力	0	0	0	0	0	0	0
分野横断的能力	20	0	0	0	0	0	20

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	マーケティング行動心理	
科目基礎情報							
科目番号	0042			科目区分	一般 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	田中洋「消費者行動論ベーシック+」 (中央経済社)						
担当教員	酒井 渉,平沢 秀之						
到達目標							
消費者行動論と行動経済学の理解を通して、下記の2点を身につけることを目標とする。 1. 消費者として、賢明な判断ができるようになること。 2. 売り手としての、倫理的なマーケティングに配慮できるようになること。							
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	
評価項目1	消費者としてなされる判断が賢明なものかどうかを的確に評価できる。			消費者としてなされる判断が賢明なものかどうかを評価できる。		消費者としてなされる判断が賢明なものかどうかを評価できない。	
評価項目2	売り手としての倫理的なマーケティングが重要であることを深く理解できる。			売り手としての倫理的なマーケティングが重要であることを理解できる。		売り手としての倫理的なマーケティングが重要であることを理解できない。	
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 D-1							
教育方法等							
概要	マーケティングについて、とりわけ消費者の心理と行動に着目する「消費者行動論」の立場から、授業を行う。 近年注目を集めている「行動経済学」についても触れる。 なお、この科目は、大学および高等学校で、カウンセラーとしての実務経験をもつ教員が、その経験を活かし、講義形式およびグループワーク形式で授業を行うものである。						
授業の進め方・方法	基本的には、教科書に沿って授業を進めるが、配布資料・視聴覚教材を使用することがある。 なお、履修者が多数の場合には、グループ討論を取り入れる。						
注意点	◎「全専攻」学習・教育到達目標の評価： 課題・レポート(D-1) (100%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業	
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		授業内容の説明。		
		2週	消費とは何か		人間の消費には、どのような傾向や特徴があるか理解する。		
		3週	消費者ニーズ		消費者のニーズという概念について理解する。		
		4週	購買行動		消費者の買い物行動のパターン等について理解する。		
		5週	購買意思決定		消費者の購買意思決定のプロセスについて理解する。 また、行動経済学的アプローチについて理解する。		
		6週	態度		消費者の態度がどのように定義され、なぜ重要かを理解する。		
		7週	知覚		消費者が、マーケティング情報をどのように知覚するかについて理解する。		
		8週	記憶		消費者行動の中で、記憶とはどのようなものを理解する。		
	2ndQ	9週	知識		知識が、どのような役割を消費に関してはたしているかを理解する。		
		10週	感情		感情および気分と、消費との関係を理解する。		
		11週	所有・信頼・価値		消費者のアイデンティティについて理解する。		
		12週	幸福・フロー体験・本物		これは「本物」だ、と消費者が感じるのとはなぜかを理解する。		
		13週	消費者文化（解釈学的アプローチ）		商品が、私たちにとってもっている意味について理解する。		
		14週	消費神聖・贈り物・ぜいたく		ぜいたくとは、どのようなことなのか、理解する。		
		15週	マクロ視点からの消費		流行や「他人指向性性格」について理解する。。		
		16週	企業と消費者		倫理的消費と企業の活動との館b系について理解する。		
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	作文	合計
総合評価割合	0	0	0	0	0	100	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	100	100
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

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	バイオメカニクス	
科目基礎情報							
科目番号	0028		科目区分		専門 / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年		専2		
開設期	前期		週時間数		2		
教科書/教材	林紘三郎 著 「バイオメカニクス」 (コロナ社)						
担当教員	川上 健作						
到達目標							
バイオメカニクス(生体工学)は、医学と工学の複合分野であり、疾患の原因究明や治療、手術の術式、インプラント、更には福祉の分野などに工学的アプローチを応用する学問である。現在、行われている最新の研究内容を通して、他分野への各自の専門技術の応用を学習する。							
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		これまで学んだ専門知識を活かして医療福祉分野における問題解決を検討できる。		自分の学んだ専門知識が医療福祉分野でどのように活用されているのか説明できる。		自分の学んだ専門知識を他分野に活かすことを考えられない。	
評価項目2							
評価項目3							
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2 学習・教育到達目標 F-1							
教育方法等							
概要	バイオメカニクスは、医療・福祉、更にはスポーツ分野などヒトの身体に関わる分野に対して工学的アプローチを用いる学問であるために、自分の専門が他分野において何に役立つか常に考えながら学習してください。						
授業の進め方・方法	バイオメカニクス(生体工学)は、医学と工学の複合分野であり、疾患の原因究明や治療、手術の術式、インプラント、更には福祉の分野などに工学的アプローチを応用する学問である。現在、行われている最新の研究内容を通して、他分野への各自の専門技術の応用を学習する。						
注意点	バイオメカニクスは、医療・福祉、更にはスポーツ分野などヒトの身体に関わる分野に対して工学的アプローチを用いる学問であるために、自分の専門が他分野において何に役立つか常に考えながら学習してください。 本科目は学修単位(2単位)の授業であるため、履修時間は授業時間30時間と授業時間以外の学修(予習・復習、課題・テスト等のための学修)を併せて90時間である。 自学自習の成果は課題によって評価する。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 評価方法：レポート：50% (B-2：50%, F-1：50%)，プレゼンテーション：受講生相互評価30%，教員20% (B-2：50%，F-1：50%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
前期	1stQ	週	授業内容			週ごとの到達目標	
		1週	ガイダンス			学習の意義、進め方、評価方法の周知	
		2週	バイオメカニクスとは			バイオメカニクスとは、どのような学問なのか理解するとともに、関連する医学用語を理解する。	
		3週	臨床バイオメカニクス 1) 硬組織			硬組織(骨)についての構造、機能および力学的性質について、その解析方法を理解する。	
		4週	2) 軟組織			軟組織(筋、靱帯)についての構造、機能および力学的性質について、その解析方法を理解する。	
		5週	3) 関節			生体および人工関節についての構造、機能およびその運動の解析方法を理解する。	
		6週	スポーツバイオメカニクス			工学的手法のスポーツへの応用について理解する。	
		7週	プレゼンテーション準備 1) テーマ設定 2) 文献調査 3) 発表資料作成 4) レポート作成			各受講生がそれぞれ現在行っている特別研究の内容やこれまで学んだ専門技術が、バイオメカニクスの分野においてどのように応用できるかを10～20分程度でプレゼンテーションし、レポートにまとめる。その発表に対して質疑応答を行い、テーマ設定、文献調査、他分野への応用性について受講生相互および教員にて評価する。	
	2ndQ	8週					
		9週					
		10週					
		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							

	レポート	発表(教員)	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	50	20	30	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	25	10	15	0	0	0	50
分野横断的能力	25	10	15	0	0	0	50

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	エネルギーシステム応用	
科目基礎情報							
科目番号	0029			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	配付PDF						
担当教員	劬地 利昭						
到達目標							
1. エネルギー創生技術およびエネルギー利用記述を系統的に理解し他者へ説明できる。							
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		エネルギーシステムを構成する基本的な要素技術を理解し他者へ説明できるとともに、最新技術に関する知識を持っている。		エネルギーシステムを構成する基本的な要素技術を理解し他者へ説明できる。		エネルギーシステムを構成する基本的な要素技術を理解し説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2							
教育方法等							
概要	近年、環境に関する問題意識の高まりから、高効率のエネルギー創生およびエネルギー利用が提案されている。授業では先端技術の紹介を織り交ぜつつ、古くから使われてきたエネルギーに関する技術を機械工学，電気工学の知識をベースに学習する。エネルギー創生およびエネルギー利用を系統立てて他者へ説明できることを目標とする(B-2)。						
授業の進め方・方法	授業の進め方：先端技術の紹介を織り交ぜつつ、古くから使われてきたエネルギーに関する技術を機械工学，電気工学の知識をベースに学習する。						
注意点	注意点：本講義では最新技術の調査などにインターネットを使用する。授業範囲の項目は、あらかじめ事前調査をすることが望ましい。 評価方法 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 期末試験（B-2）（80%），課題（B-2）（20%） 本科目は学修単位（2単位）の授業であるため、履修時間は授業時間30時間と授業時間以外の学修（予習・復習、課題・テスト等のための学修）を併せて90時間である。 自学自習の成果は課題及び定期試験によって評価する。						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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		学習の意義、進め方、評価方法の周知		
		2週	エネルギーの基礎		エネルギー資源、環境問題について説明できる。		
		3週	水力発電		水力発電の原理について説明できる。		
		4週	内燃機関		内燃機関による発電について説明できる。		
		5週	蒸気発電所		蒸気発電について説明できる。		
		6週	燃料電池		燃料電池について説明できる。		
		7週	核エネルギー		核エネルギーを用いた発電について説明できる。		
		8週	自然エネルギー		自然エネルギーを用いた発電について説明できる。		
	2ndQ	9週	自然エネルギー		自然エネルギーを用いた発電について説明できる。		
		10週	ヒートポンプ		ヒートポンプについて説明できる。		
		11週	エネルギー貯蔵		エネルギー貯蔵について説明できる。		
		12週	コジェネレーションシステム		コジェネレーションシステムについて説明できる。		
		13週	コジェネレーションシステム		コジェネレーションシステムについて説明できる。		
		14週	事例研究		エネルギーシステムに関連する事項を調査し説明できる。		
		15週	事例研究		エネルギーシステムに関連する事項を調査し説明できる。		
		16週	期末試験				
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	レポート	合計
総合評価割合	80	0	0	0	0	20	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	80	0	0	0	0	20	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	応用計測システム	
科目基礎情報							
科目番号	0030			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	適宜資料配付/Elementary linear circuit analysis Leonard S. Borow著 (Chapter3), 解析ノイズメカニズム 岡村迪夫著 CQ出版						
担当教員	森谷 健二						
到達目標							
学習到達目標： ・計測システムについて以下の目標を掲げる。 1) システムに混入するノイズについて説明できる (B-2) 2) 微小信号計測システムに使用する増幅器とフィルタの特徴を説明できる (B-2) 3) 任意の研究に関する計測システムを設定し、機材選定の理由を中心に実験設備仕様書を作成して、システムを構成する要素技術についてまとめることができる (B-2)							
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		
電氣的ノイズとその対策	ノイズ結合について説明でき、その対策についても説明できる.		ノイズ結合について説明でき、具体的な弊害について説明できる.		ノイズ結合について説明できない.		
応用オペアンプ回路	計装用オペアンプの利点や目的について説明でき、出力電圧を導くことができる.		計装用オペアンプの利点や目的について説明できる.		計装用オペアンプの利点や目的について説明できない.		
アクティブフィルタ	アクティブフィルタを使用する利点や目的について説明でき、それぞれの特性タイプの違いや利点等についてまで説明できる.		アクティブフィルタを使用する利点や目的について説明できる.		アクティブフィルタを使用する利点や目的について説明できない.		
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2							
教育方法等							
概要	これまで学習してきた電気電子計測に関する知識を実践的に実社会に適用するためには本講義で扱うフィルタリングを含めたノイズ対策、理想回路と現実の違いを理解する必要がある。また、現実の計測システムを想定して、限られた予算の中でどのような理由でどのような機器を必要とするのかを設計する能力も求められるであろう。これまでの電気電子計測に関する知識を実践的に適用できることが到達目標であり、自ら疑問に思い、調べ、設計を試みる開発業務の基礎となることが到達レベルである。講義内容も課題も実践的内容を想定している。						
授業の進め方・方法	本科目は講義内容、課題すべてを電気電子工学における実践力に位置づける。すなわち、実際にはどうなるだろうか?現実にはどうなるだろうか?と言う事を常に念頭に置くことになる。そのためにはこれまでに基礎が重要になるので電気電子工学基礎実験I,IIや電子回路をしっかりと学んで欲しい。成績はすべて課題で評価するが、課題の回数も多く、実践的なレベルで難易度も高い。 講義をしっかりと復習して自学自習をしっかりと行わなければおそらく課題をすべてこなすことはできないと思われるので留意して欲しい。電気回路、電子回路、および電気電子計測を良く復習しておくこと。 ◎最後の計測システム構築に関する課題を「その他」として評価する。 ◎期末に実施する計測システムの設計・製作課題を「その他」とし、それ以外の課題はすべて「レポート」として評価する。						
注意点	「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価: ①課題(各30点の課題の平均)(B-2)(30%)、 ②確認試験(100点満点換算) (B-2)(40%) ③実験設備仕様書(100点満点) (B-2)(30%) より 総合評価＝①+②*0.4+③*0.3 として100点満点で評価する。						
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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 (0.5h) 1. 計測とノイズ(7.5h)		二つの独立回路が「結合」してしまう事例について、いくつかの原因とその対策を理解し、説明できる ・ 日常のノイズの具体例を挙げることができる		
		2週	・ ノイズが原因と考えられる問題の報告		・ 調査してきた事例を的確に報告することができる ・ どうすれば回避できたかについて、考察できる		
		3週	・ 静電結合		・ 回路図にないコンデンサによる結合が存在することを説明できる		
		4週	・ 電磁結合		・ 回路図にないコイルによる電磁誘導結合が存在することを説明できる		
		5週	・ インピーダンス結合とさまざまなノイズの実例		・ 回路図にないインピーダンスによる結合が存在することを説明できる ・ ノイズに困った実例を通してその対策を理解できる		
		6週	2. 実用オペアンプ回路 ・ オペアンプ回路の基礎		・ オペアンプの理想条件を理解できる		
		7週	・ ヒステリシス付きコンパレータ ・ 差動増幅回路		・ ヒステリシスつきコンパレータの必要性を説明できる ・ 差動増幅回路の出力電圧を求めることが出来る		
		8週	・ 計装用オペアンプ		・ 計装用オペアンプの利点を説明できる		

	2ndQ	9週	・シミュレーション課題	・シミュレーションソフトにより，これまで習った回路の動作を確認できる
		10週	3.フィルタ回路 ・アクティブフィルタの基礎	・アクティブフィルタとは何か，説明できる
		11週	・フィルタの特性 ・LPF,HPF等用途による分類 ・パダワース，ベッセルなどの特性による分類	・用途に応じて適切な特性を持つフィルタを選択することができる
		12週	4.計測システムの構築 研究等で用いる「計測システム」に必要な機材の選定等を限られた予算の中で行う(自身の特別研究に関係することが望ましいが，その限りではない．機器選定の理由を明確にできることが重要となる)	実際，あるいは架空想定 of 計測システムに必要な特性を明確にできる
		13週	同上	同上
		14週	同上	同上
		15週	同上	同上
		16週	期末試験	試験は実施しない．課題提出とそれに関する口頭試問の時間とする

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	レポート	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	40	0	0	60	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	40	0	0	60	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	ワイヤレス伝送工学	
科目基礎情報							
科目番号	0032		科目区分		専門 / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年		専2		
開設期	前期		週時間数		2		
教科書/教材	篠原 真毅著 ワイヤレス給電技術 -電磁誘導・共鳴送電からマイクロ波送電まで - (設計技術シリーズ2), 三瓶政一 編著 ワイヤレス通信工学 (OHM社)						
担当教員	丸山 珠美						
到達目標							
情報化社会において、LTEやWiFiなどの無線通信は広く使われており、今後の移動通信では5Gの導入が期待されている。これらの無線通信、および伝送はどのような技術が用いられているのか、そして将来無線はどのように用いられていくと予想されるのか。本講義では、社会に出ていく前に高専専攻科の技術者として身に付けてほしいワイヤレス伝送工学に関する理論と知識について学ぶことを目標とする。							
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 電磁波工学とベクトル解析	ワイヤレス給電の理解の基礎となる電磁波工学に必須のベクトル解析を用いて、発散、回転、線積分、面積分の計算ができる。ガウスの発散定理、ストークスの定理の証明を理解し、つかいこなせる		ワイヤレス給電の理解の基礎となる電磁波工学に必須のベクトル解析を用いて、発散、回転、線積分、面積分の計算ができる。ガウスの発散定理、ストークスの定理を理解し、つかえる		ワイヤレス給電の理解の基礎となる電磁波工学に必須のベクトル解析を用いて、発散、回転、線積分、面積分の計算ができない。ガウスの発散定理、ストークスの定理をつかえない		
評価項目2 電磁波工学と境界条件	マックスウェル方程式から、ガウスの発散定理とストークスの定理を用いて境界条件を導ける		マックスウェル方程式から、ガウスの発散定理とストークスの定理を用いて境界条件を導く方法を理解できる		マックスウェル方程式から、ガウスの発散定理とストークスの定理を用いて境界条件を導く方法を理解できない		
評価項目3 ワイヤレス電力伝送	ワイヤレス給電に関する、電界結合方式、磁界結合方式、電磁誘導の違いを理解し説明できる。		ワイヤレス給電に関する、電界結合方式、磁界結合方式、電磁誘導の違いを理解できる。		ワイヤレス給電に関する、電界結合方式、磁界結合方式、電磁誘導の違いを理解できない。		
評価項目4 通信方式	移動通信無線方式TDMA,CDMA,FDMAを理解し説明できる。		移動通信無線方式TDMA,CDMA,FDMAを理解できる。		移動通信無線方式TDMA,CDMA,FDMAを理解できない。		
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2							
教育方法等							
概要	スマートフォンなどの無線通信には、アンテナ、伝搬、高周波回路、無線方式、無線制御、無線伝送、変復調と広い範囲にわたる技術が用いられている。本講義では、本来一項目につきそれぞれの専門家が存在するような分野をワイヤレス伝送工学という科目として一つにまとめ概論として講義する。						
授業の進め方・方法	幅広い内容を理解するため、スライドを用いた授業を実施する。また、毎回簡単な計算問題を提示し、これを自分で計算することによって、抽象的で目に見えないワイヤレス伝送を具体的に理解できるようにする。生産システム工学専攻の2年生は、本科生のときの、コースも、機械、電気、情報と3種類以上あり、留学生も含まれる。このため、難易度、重点を置く箇所については、本教科を選択した学生の理解度に合わせて調整する。						
注意点	無線通信は目でみることができないため、頭の中にイメージを作りながら興味をもって取り組んでほしい。講義では抽象的な内容をわかりやすくするため、例題や計算問題を提示するので、積極的に解いて、内容をつかむこと。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価：中間試験 (B-2) (40%)、期末試験 (B-2) (40%)、課題 (B-2) (20%)						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☒ 実務経験のある教員による授業	
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 ワイヤレス伝送とは		学習の意義、進め方、評価方法の周知 ワイヤレス伝送の概要を理解できる。		
		2週	ベクトル解析の基礎 内積、外積、発散、回転、勾配の計算方法		ベクトル解析の基礎 内積、外積、発散、回転、勾配の計算ができる		
		3週	ベクトル解析の電磁波工学への応用 内積、外積、発散、回転、勾配を使った、電磁波工学の計算		ベクトル解析の電磁波工学への応用 内積、外積、発散、回転、勾配を使った、電磁波工学の計算ができる		
		4週	ベクトル解析の電磁波工学への応用 線積分と面積分		ベクトル解析を電磁波工学へ応用し線積分と面積分ができる。		
		5週	ベクトル解析の電磁波工学への応用 ガウスの発散定理とストークスの定理		ベクトル解析を電磁波工学へ応用し ガウスの発散定理とストークスの定理を理解し計算できる		
		6週	マックスウェル方程式からストークスの定理を用いて境界条件を導出する		マックスウェル方程式からストークスの定理を用いて境界条件を導出する。線積分をつかいこなせる		
		7週	マックスウェル方程式からガウスの発散定理を用いて境界条件を導出する		マックスウェル方程式からガウスの発散定理を用いて境界条件を導出する。面積分をつかいこなせる		
		8週	中間試験		中間試験問題が解ける		
	2ndQ	9週	マックスウェル方程式から波動方程式を導く		マックスウェル方程式から波動方程式を導ける		
		10週	波動方程式の解を求められる		波動方程式の解を求められる		
		11週	ワイヤレス電力伝送技術 磁界結合と電界結合		ワイヤレス電力伝送技術 磁界結合と電界結合について理解する。		
		12週	ワイヤレス電力伝送技術 マイクロ波応用		ワイヤレス電力伝送技術 マイクロ波応用について理解する		
		13週	散乱行列、インピーダンス、ワイヤレス電力伝送効率		散乱行列、インピーダンス、ワイヤレス電力伝送効率の計算ができる		

	14週	無線通信方式 TDMA,CDMA,FDMA		無線通信方式 TDMA,CDMA,FDMAについて理解する			
	15週	無線伝搬 瞬時変動，短区間変動，長区間変動，マルチパス		無線伝搬 瞬時変動，短区間変動，長区間変動，マルチパスについて理解する			
	16週	期末試験		期末試験が解ける			
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	課題	質疑応答	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	20	0	0	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	80	20	0	0	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	ロボットビジョン	
科目基礎情報							
科目番号	0033			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	奥富正敏 他 「デジタル画像処理」 (CG-ARTS協会) / 配付資料 (PDF)						
担当教員	河合 博之						
到達目標							
1.基本的な画像処理技術について, アルゴリズムを説明できる。 2.画像処理技術をロボット工学に応用することができる。							
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	授業で扱う全ての画像処理アルゴリズムについて, 処理内容や効果を正確に説明できる。			授業で扱う基本的な画像処理アルゴリズムについて, 処理内容や効果を説明できる。		授業で扱う基本的な画像処理アルゴリズムについて, 処理内容や効果を説明できない。	
評価項目2	学習した画像処理技術のアルゴリズムとプログラムについて完全に理解したうえで, ロボット工学に応用することができる。			学習した画像処理技術の基礎的なアルゴリズムとプログラムについて理解し, ロボット工学に応用することができる。		学習した画像処理技術の基礎的なアルゴリズムとプログラムを実装することができない。	
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2 学習・教育到達目標 C-3							
教育方法等							
概要	基本的な画像処理アルゴリズムを学習し, プログラムによって効果を確認する。PythonのOpenCVを利用する。各種画像処理アルゴリズムの効果について説明できること。それらの画像処理技術をロボット工学に応用できること。それらを実装できる技術が身についていることが到達レベルである。						
授業の進め方・方法	授業の進め方: この授業では, コンピュータによる画像処理技術と, ロボット工学への応用について学ぶ。 授業では各種画像処理技術について講義し, プログラムをとおして応用技術についての演習を行う。 自学自習として, 学習した画像処理アルゴリズムを復習し, プログラムの実装を行う。						
注意点	「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価: 課題 (100%) (B-2: 50%, C-3: 50%) 各レポートの評価方法: 各レポートの評価点については, 教員が指定する締切日までに提出できたものを100%とし, 内容の誤りや不備などにより減点を行う。 画像処理アルゴリズムの実装の可否だけでなく, その処理による効果について理解し, 説明できていることも問うので, レポートを書く際は注意すること。 その他注意点: 本科目は学修単位 (2単位) の授業であるため, 履修時間は授業時間30時間と授業時間以外の学修 (予習・復習、課題・テスト等のための学修) を併せて90時間である。 ・自学自習の成果は課題によって評価する。						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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 ・画像処理の位置づけと分類		・授業の進め方, 評価方法について理解する。 ・画像処理の分類と歴史を説明することができる。		
		2週	・画像のデジタル化 ・プログラム演習		・画像の濃度変換, 画像間演算が説明できる。 ・それらの処理プログラムを実装できる。		
		3週	・空間フィルタリング処理(1) ・プログラム演習		・空間フィルタリングが説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		4週	・空間フィルタリング処理(2) ・プログラム演習		・空間フィルタリングが説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		5週	・2値画像処理(1) ・プログラム演習		・2値画像処理が説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		6週	・2値画像処理(2) ・プログラム演習		・2値画像処理が説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		7週	・アフィン変換 ・プログラム演習		・アフィン変換が説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		8週	・しきい値処理 ・プログラム演習		・大津の二値化の原理を説明することができる。 ・それらの処理プログラムを実装できる。		
	2ndQ	9週	・モルフォロジー処理 ・プログラム演習		・オープニング/クロージング処理が説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		10週	・画像のフーリエ変換 ・プログラム演習		・画像のフーリエ変換が説明できる。 ・その処理プログラムを実装できる。		
		11週	・ローパス/ハイパスフィルタ(1) ・プログラム演習		・Mask画像から低周波/高周波成分を除去するプログラム処理を実装できる。		
		12週	・ローパス/ハイパスフィルタ(2) ・プログラム演習		・Mask画像から低周波/高周波成分を除去するプログラム処理を実装できる。		
		13週	ロボットへの応用: ・顔認識(1)		・輪郭検出を行うための処理をプログラム実装できる。		

		14週	ロボットへの応用： ・顔認識(2)	・テンプレートマッチングによる認識処理を実装できる。
		15週	ロボットへの応用： ・領域分割，グラフカット	・画像の前景と背景を分離するためのグラフカット手法を理解し，そのアルゴリズムについて説明することができる。
		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
専門的能力	分野別の専門工学	情報系分野	プログラミング	与えられた問題に対して、それを解決するためのソースプログラムを記述できる。	5	
				ソフトウェア生成に必要なツールを使い、ソースプログラムをロードモジュールに変換して実行できる。	5	
				与えられたソースプログラムを解析し、プログラムの動作を予測することができる。	5	
		情報数学・情報理論		離散数学に関する知識をアルゴリズムの設計、解析に利用することができる。	5	

評価割合

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	レポート	合計
総合評価割合	0	0	0	0	0	100	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	30	30
専門的能力	0	0	0	0	0	70	70
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度（2022年度）		授業科目	データベース応用	
科目基礎情報							
科目番号		0034		科目区分		専門 / 選択	
授業形態		授業		単位の種別と単位数		学修単位: 2	
開設学科		生産システム工学専攻		対象学年		専2	
開設期		前期		週時間数		2	
教科書/教材		配布資料					
担当教員		今野 慎介					
到達目標							
高度情報社会を支える技術として必要不可欠なデータベースについて、構成する基礎技術や新たなデータベース技術、データの利用方法について学ぶ。 データベースの構造を知識として修得し、そのデータを利用するための基礎技術を身に着けていることが目標である。（B-2）							
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		データベースの概要だけでなく、構成に必要な各種技術を説明できる。		データベースの概要を理解し、説明することができる。		データベースの概要について理解していない。	
評価項目2		データを活用するための周辺技術を理解し、データベースを構築するだけでなく、データを活用することもできる。		実世界に存在するデータを、データベースとして構築することができる。		データベースの構築と活用が行えない。	
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2							
教育方法等							
概要		データベース及び、その周辺技術について理解するだけでなく、データベースを作成し、データを活用するための基本的な手法を実践できる能力を身に着けることを目指す。授業では理論を説明した後に、演習課題を課す。					
授業の進め方・方法		(1)SQLやプログラミング言語を用いて演習を行います。 (2)本講義は課題を課します。課題は提出させ、評価の一部とします。					
注意点		「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 期末試験(B-2) (60%)、課題(B-2) (40%)					
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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 ・情報化社会とデータベース		・学習内容、評価方法を理解し、説明できる。 ・社会におけるデータベースの役割やDBの特徴について説明できる。		
		2週	・データベースの概要 ・データベースの概念設計		・リレーショナルデータベースの構造について説明できる。 ・実世界のデータをDB化する手順、概念設計について説明できる。		
		3週	・制約と正規化		DBの制約と正規化について説明できる。		
		4週	・データベースの論理設計 ・データベースの設計演習1		・DB設計に必要な一般的なドキュメントを説明できる。 ・実世界のデータをもとに、概念設計～論理設計を実践できる。		
		5週	・データベースの設計演習2		・実世界のデータをもとに、概念設計～論理設計を実践できる。		
		6週	・データベースの構築演習		・SQL（DDL、DCL）について説明できる。 ・自分の設計したDBを、SQLを用いて構築できる。		
		7週	・リレーショナル代数 ・SQL		・リレーショナル代数について説明できる。 ・SQL（DML）を用いたDBに対する各種操作方法を説明することができる。		
		8週	・SQLによるDBの操作演習		・構築したDBに対して、各種操作を行うSQLを記述することができる。		
	2ndQ	9週	・DBの機能		・インデックス、トランザクション、同時実行制御について説明することができる。		
		10週	・障害対策		・Log、チェックポイント、バックアップ、冗長化について説明することができる。		
		11週	・DBの構造		・DBの物理構造、データ構造について説明することができる。		
		12週	・新しいDB		・XMLデータベース、NoSQLデータベースについて説明することができる。		
		13週	・プログラムからの利用1		・自分で作成したプログラムをからデータベースを操作できる。		
		14週	・プログラムからの利用2		・自分で作成したプログラムをからデータベースを操作できる。		
		15週	・まとめ		・これまで学習した内容についての演習問題を行い、理解を深める。		
		16週	・期末試験		・学習した内容に関する設問に、正しい解答を行える。		
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	課題	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	30	20	0	0	0	0	50	
専門的能力	30	20	0	0	0	0	50	
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0	

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	ネットワーク応用	
科目基礎情報							
科目番号	0035			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専2		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	配付資料						
担当教員	今野 慎介						
到達目標							
情報通信ネットワークに関するネットワークアーキテクチャ、通信プロトコル、無線ネットワークなどの基礎技術とともに、セキュリティや応用技術についての知識を修得する (B-2)							
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	情報ネットワークを構成する基礎技術の詳細を説明できる。			情報ネットワークを構成する基礎技術の概要を説明できる。		情報ネットワークを構成する基礎技術を説明できない。	
評価項目2	標準レベルに加え、IPv6を用いたネットワークの設定も行える。			セキュリティやマルチメディア通信、IPv6などの技術の概要について説明できる。		応用技術について説明できない。	
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 B-2							
教育方法等							
概要	本授業は、本科3年生の授業では触れていなかった情報ネットワークを実現するための基礎技術（物理層など）を理解するとともに、セキュリティやマルチメディア通信、IPv6などの新たな技術についても学習をする。情報ネットワークを構成する技術全体についての理解を深める。						
授業の進め方・方法	授業の進め方：ネットワークを構成する技術について、各種情報技術の説明を行う。情報ネットワーク基礎（本科3年）で学習した内容をもとに説明を行う。情報ネットワーク基礎の内容について、復習をしておくこと。						
注意点	「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価：期末試験（B-2）（60％）、課題（B-2）（40％）						
授業の属性・履修上の区分							
☒ アクティブラーニング		☒ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
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 ・ネットワークアーキテクチャの概要		・授業の進め方、評価方法を説明できる。 ・階層化などの通信の基礎技術について説明できる。		
		2週	・物理層		・通信メディア、伝送方式について説明できる。		
		3週	・物理層（ベースバンド伝送とブロードバンド伝送）		・ベースバンド伝送及び、Ethernetで行われる符号化処理について説明できる。 ・ブロードバンド伝送で行われる変調について説明できる。		
		4週	・多重化 ・データリンク層（Ethernet）		・多重化の概要について説明できる。 ・データリンク層の機能を理解し、Ethernetを例に機能実現のための仕組みを説明できる。		
		5週	・データリンク層（その他のプロトコル）		・PPPやPPPoEなどのプロトコルについて説明できる。		
		6週	・データリンク層（誤り制御）		・データリンク層で行われる誤り制御の方法について説明できる。		
		7週	・ネットワーク層（IP）		・IPの各種機能を説明できる。		
		8週	・ネットワーク層（RIPv1、V2）		・ルーティングプロトコルについて理解し、RIPをルータに設定できる。		
	2ndQ	9週	・ネットワーク層（その他のプロトコル）		・ネットワーク層に位置づけられるその他の代表的なプロトコルについて説明できる。		
		10週	・トランスポート層（TCPとUDP）		・TCPとUDPについて説明できる。		
		11週	・アプリケーション層（マルチメディア通信）		・SIP、RTP、MPEG-DASHについて、概要を説明できる。		
		12週	・QoS制御 ・ネットワークセキュリティ技術		・QoS制御の実現方法について説明できる。 ・必要となるセキュリティ技術について説明できる。		
		13週	・IPv6		・IPv6について説明できる。		
		14週	・IPv6設定演習		・SLAACを用いた簡単なネットワークの構築が行える。		
		15週	振り返り		・演習を通して、これまで学習した内容についての理解を深める。		
		16週	期末試験		学習した内容に関する設問に、正しい解答を行える。		
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	課題	合計
総合評価割合	60	0	0	0	0	40	100

基礎的能力	30	0	0	0	0	20	50
專門的能力	30	0	0	0	0	20	50
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	生産システム工学特別研究Ⅱ	
科目基礎情報							
科目番号	0039			科目区分	専門 / 必修		
授業形態	実験			単位の種別と単位数	学修単位: 8		
開設学科	生産システム工学専攻			対象学年	専2		
開設期	通年			週時間数	4		
教科書/教材	担当教員の指示を受けること						
担当教員	近藤 司,山田 誠,川上 健作,中村 尚彦,浜 克己,鈴木 学,鈺地 利昭,川合 政人,高田 明雄,三島 裕樹,山田 一雅,丸山 珠美,森谷 健二,湊 賢一,柳谷 俊一,河合 博之,後藤 等,今野 慎介,小山 慎哉,倉山 めぐみ,東海林 智也,川合 政人,中津川 征士,下町 健太郎,藤原 亮,佐藤 恵一						
到達目標							
指導教員の指導のもとで高度な研究を行うことによって、専門的な知識を深め、創造力や問題解決能力を修得する。さらに、特別研究Ⅰ,Ⅱを通して指導教員との議論に加え、学内外の発表会で他者との討論をし、研究成果を論文にまとめる。以下に具体的な目標を記す。 ①自主的に課題を見出して研究計画を立案・実行し、まとめることができる。(A-1) ②研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を利用できる。(C-1) ③発表用の予稿作成を通して文書作成能力を養う。(E-2) ④研究成果や得られた知見をコンピュータにより可視化し、他者に説明できる。(C-2) ⑤技術成果について議論する力および発表する能力を養う。(E-1, E-3) ⑥研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考えることのできる能力を養う。(F-1) ⑦問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、最適な解決策を見出すことができる能力を養う。(B-2, F-2)							
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	自主的に課題を見出して研究計画を立案、計画に沿って実行し、適切にまとめることができる。		自主的に課題を見出して研究計画を立案・実行し、まとめることができる。		自主的に課題を見出して研究計画を立案・実行し、まとめることができない。		
評価項目2	研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を効果的に利用できる。		研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を利用できる。		研究テーマに関する情報の収集やプレゼンテーションに情報技術を利用できない。		
評価項目3	発表用の予稿作成を通して十分な文書作成能力を身に付ける。		発表用の予稿作成を通して文書作成能力を養うことができる。		発表用の予稿作成を通して文書作成能力を養うことができない。		
評価項目4	研究成果や得られた知見を可視化し、他者にわかりやすく効果的に説明できる。		研究成果や得られた知見を可視化し、他者に説明できる。		研究成果や得られた知見を可視化し、他者に説明できない。		
評価項目5	技術成果について適切に発表し議論する力を身に付ける。		技術成果について発表する能力および議論する力を養うことができる。		技術成果について発表する能力および議論する力を養うことができない。		
評価項目6	研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考え、さらなる発展につながる課題を提案できる能力を身に付ける。		研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考えることのできる能力を養うことができる。		研究対象と、研究対象を含むシステムの関連を常に意識し、研究成果がそのシステムの開発または改善にどのように貢献するのかを考えることのできる能力を養うことができない。		
評価項目7	問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、それらを適切な方法で評価して、最適な解決策を見出すことができる能力を身に付ける。		問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、最適な解決策を見出すことができる能力を養うことができる。		問題解決のために他の専門分野の基礎知識を修得し、それを活用していろいろな解決手法を考案し、最適な解決策を見出すことができない。		
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達目標 A-1 学習・教育到達目標 B-2 学習・教育到達目標 C-1 学習・教育到達目標 C-2 学習・教育到達目標 E-1 学習・教育到達目標 E-2 学習・教育到達目標 E-3 学習・教育到達目標 F-1 学習・教育到達目標 F-2							
教育方法等							
概要	専攻科1年までに修得した知識や技術を基礎として、研究課題を指導教員とともに計画し、自分自身の力で継続的に創意工夫を行いながら実行する。その過程で、専門分野の基礎技術を身につけてゆく。さらに、得られたデータについて情報技術を用いて整理したり、他者との討論から問題に際しての解決策を考える。また、その成果を正確な日本語を用いて論理的な文書にまとめ、特別研究Ⅱ発表会で的確にプレゼンテーションすることを目標とする。						
授業の進め方・方法	特別研究Ⅱは、特別研究Ⅰに続いて行われるものであり、2年間で一つのテーマに取り組むことになる。各指導教員の指導に従い、各種文献等の調査、研究を実施する。授業時間は特に時間割上に示されていないため、自主的に研究時間を設定して実施する。年度末（2月頃）に行われる特別研究Ⅱ発表会にて、それまでの成果を発表する。						
注意点	長期間にわたるので、しっかりと計画の下に、指導教員と綿密なコンタクトを取り、自発的・積極的に行動することが必要である。 「生産システム工学専攻」学習・教育到達目標の評価： 論文評価：30%（B-2：30%、C-1：10%、E-2：40%、F-1：20%） 継続的な研究活動：40%（A-1：50%、E-1：20%、F-2：30%） 発表会：30%（C-2：10%、E-1：30%、E-3：60%）						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	担当教員		テーマ及び概要・到達目標		

		2週	浜克己	■福祉介護支援機器の開発に関する研究(専攻の区分：機械工学) 利き手麻痺患者の食事における箸の使用に対する要望に対し、指機能の回復を目指すリハビリ支援と箸動作補助のための自立支援のそれぞれに対応できる空気圧アクチュエータを用いた箸動作の支援機器の開発と検証評価を行う。 ■生産・物流支援用制御システムの開発に関する研究(専攻の区分：機械工学) ロボットアームに作業を教示するティーチング作業の自動化を目指し、3次元形状物体の外観検査を対象に、計測や動作計画等を含む、作業の効率化を図るためのシステムの構築と検証評価を行う。
		3週	山田誠	■高効率・高速5軸制御加工に関する研究(専攻の区分：機械工学) 5軸制御マシニングセンタで形状加工を行う際、効率的に粗加工をしなければならない。そこで、ラジラスエンドミルを用いて、効率的に高速粗削り加工をするためのソフトウェアの開発を行う。＜ソフトウェアの作成が主、マシニングセンタでの検証加工を行う。(指導補助教員：川合政人)
		4週	近藤司	■多軸制御加工法における工具姿勢自動決定に関する研究(専攻の区分：機械工学) ソリッドモデラーから出力されるSTLデータを基に、等間隔点群を生成し、VOXEL内等間隔メッシュデータの平面当てはめとマージ処理による工具姿勢の自動決定の考案するとともにその妥当性を検証する。
		5週	川上健作	■動作解析の臨床応用に関する基礎研究(専攻の区分：機械工学) 動作解析の基本は、線形代数を用いた座標変換とロボット工学に基づく関節運動学、さらには運動方程式に基づく力学解析である。これらの工学知識を用いた医療福祉分野への工学的アプローチを学ぶことにより、自らが学んできた知識を活かして他分野にも貢献できる能力を養う。 動作解析とは、人間の動きを数値データとして表現し、分析することである。その動作解析を用いて、健康者や前十字靱帯損傷や変形性膝関節症などの下肢疾患患者、さらには靱帯再建術後、人工関節置換術後などの治療後の運動や力学状態を解析することに身体機能を評価し、疾患の影響や治療の効果を検討し、臨床現場における動作解析応用の検討を行う。また、得られた運動データから臨床現場において求められている新たな運動力学的な身体機能評価の方法も検討する。
		6週	中村尚彦	■高齢者のQOL向上を目的とするロボットシステムの開発に関わる研究(専攻の区分：機械工学) 概要：高齢者のQOL向上を目的としADLや趣味の支援を行うロボットシステムの開発を行う。本研究では社会実装を念頭に置き、ニーズの調査から始まり、ニーズに基づいた仕様の検討、設計・製作、検証実験を行う。この流れを繰り返すことで社会から必要とされるロボットシステムの完成を目指す。
		7週	劔地利昭	■エネルギーシステムの開発およびエネルギーの有効利用に関する研究(専攻の区分：機械工学) 近年、省エネルギーや再生可能エネルギーが注目されており、流体力学の知識を活用しエネルギーの有効利用に貢献する。例えば円柱などの物体が受ける流体抵抗(抗力)低減のために表面形状を変化させその効果を実験的に明らかにする。
		8週	鈴木 学	■制御理論に基づく複数自律ドローンの隊列制御に関する研究(専攻の区分：機械工学) 実環境において複数台の自律移動を行うドローンの隊列移動を実現するために、発生する課題を解決する制御理論を構築し、シミュレーション及び実機実験システムを構築し、これを検証する ■ドローンの新たな活用に関する研究(専攻の区分：機械工学) 手動/自律ドローンを用いて地域社会などで発生している問題や新たな需要を生み出す活用法について提案し、これを実現するシステムを構築し検証する
	2ndQ	9週	川合政人	■未利用エネルギーを用いた発電システムの開発(専攻の区分：機械工学) 概要：近年のエネルギー事情から、未利用エネルギーを用いた発電技術が注目されている。本課題では主に熱工学を駆使して未利用エネルギーを用いる発電システムの開発や改良に取り組む。

		10週	高田明雄	■振動子の同期に関する研究(専攻の区分：電気電子工学) 自然界に見られる様々な振動子（電子回路でいう発振器）の同期現象に潜むメカニズムの解明およびその工学的な応用について、電子回路で再現したモデルについて回路シミュレーションあるいは回路実験を行う。また、製作物をプリント基板に実装する。 ■非線形現象を利用したランダムノイズ発生 of 基礎研究(専攻の区分：電気電子工学) カオス現象の初期値敏感性、予測不能性を利用したランダム信号の発生方法を工学的に応用するための有効な力学系（微分方程式）を探索する。また、電子回路で実現するためのキーポイントを明らかにする。 ■非線形現象を利用したランダムノイズ発生 of 応用(専攻の区分：電気電子工学) 情報セキュリティや高感度のセンシングを目的とした、ランダム性の高いノイズの発生方法についてその基礎技術の確立を目指し、プリント基板に実装したノイズ発生器を組み込んだセンシングシステムを構築する。
		11週	柳谷俊一	■機能的電子セラミックス材料の開発(専攻の区分：電気電子工学) 熱電変換材料やLiイオン電池用固体電解質などのセラミックス材料について、高性能化を目的として材料の作製と評価を行う。具体的には、粉末原料を焼結しセラミックスを形成し、種々の物性測定を行い、特性の改善を図る。
		12週	三島裕樹	■電力・エネルギーシステムに関する研究(専攻の区分：電気電子工学) 電力システムやエネルギーシステムに関する研究を行う ■電力システムを対象としたシステムの最適化に関する研究(専攻の区分：情報工学) 電力システムを対象とした最適化問題の新しい解法アルゴリズムの開発やその評価に関する研究を行う。 ■電力・エネルギー分野への機械学習等の応用(専攻の区分：電気電子工学、情報工学) 電力・エネルギー分野に機械学習等を応用してシステムの計画・設計・運用・制御。評価手法を開発する。
		13週	丸山珠美	■無線通信・ワイヤレス電力伝送・MIMOに関わるアンテナ、高周波回路、電波伝搬、リフレクタレーに関する研究(専攻の区分：電気電子工学) (1) 無線通信システム・アンテナに関する研究 将来の無線通信システムは、超高速広帯域、大容量を実現するため、マルチバンド・マルチアンテナの小型化、アクティブ素子を用いたビームフォーミングなど一層の高機能化が要求される。本研究では、これら将来の無線通信技術に必要なアンテナ、リフレクタレー、高周波回路の、電磁界解析、最適設計、システムシミュレーションによる評価を実施する。 (2) 電波伝搬環境改善方法に関する研究 近年、M2Mネットワークなど、従来とは異なる厳しい電波伝搬環境が生まれている。本研究では、リフレクタレーやアンテナ技術の適用による電波伝搬環境の改善方法について検討する。 (3) ワイヤレス電力伝送、マイクロ波応用に関する研究 ワイヤレス電力伝送は、たとえばEV走行中自動給電の実現や、車いすやロボットの誘導や制御など、またマイクロ波は宇宙太陽光発電や融雪などさまざまな応用が期待できる。本研究ではこれらワイヤレス電力伝送、マイクロ波応用に関する研究を実施する。

後期	3rdQ	14週	山田一雅	■物理学の未踏領域への新装置構築でのアプローチ(専攻の区分:電気電子工学) 物性・トポロジ・制御の複合分野は、革新的な精度や分解率が新たに得られ、新しい物づくりが行われ始めている。また挑戦的な創成物作製が世界中で行われており、従来の枠を超えた高機能物性測定システムが、研究室レベルで創成可能となってきた。そこで工学の観点から研究成果を社会貢献につなげる一環として新しい着想で装置を試作し、物理学の未踏領域への挑戦を目標とする。 メカトロニクス技術と材料科学の双方を活用した、電気・磁気による物体浮遊による不純物の極めて少ない材料創成に関連した周辺の技術に取り組む。特に最新の画像処理やコンピュータ工学を用いて、イメージ・圧力センサーを取り入れ、従来型単機能センサーを凌駕した新しい電気・磁気浮遊炉の開発に取り組むための周辺技術の本課題内容を新しい装置構築につなげる。この電気・磁気浮遊炉は、金属のみならず、セラミック、ガラス、水といったあらゆる材質を浮遊させることができその材料評価の圧力・二相絶縁導電層・ゴンベルツ曲線型構造緩和も課題内容である。一方、宇宙ステーション「きぼう」船内実験装置等で使用する電気・磁気浮遊炉で発現される新物性は、材料評価としての圧力・二相絶縁導電層・ゴンベルツ曲線型構造緩和も課題として求められることから、この評価に取り組む点で差別化を図る。これにより無不純物材料の物性制御の精度向上がより高性能にできる。これらの材料学的新方式の導入の俯瞰的研究がテーマとなる。続く発展テーマとして、①アモルファス状態と液体状態をつなぐ構造決定因子を測定する熱分析。②新しいガラス状固体と空間を融合した多孔性固体(ポーラス)中の熱伝導材料創成。③レーザ発光を半導体材料間で発生させる過程で生じる原子の拡散メカニズムを議論できる半導体創成。以上3指針が今後の展望である。 ■電気・磁気による物体浮遊創成の未踏領域への新装置構築でのアプローチ(専攻の区分:電気電子工学)(指導補助教員:藤原 亮)
		15週	森谷健二	■二フトリ胚低酸素疾患モデルにおける体動パターン解析(専攻の区分:電気電子工学) 体動は胎児の正常な成長に必要な現象の一つである。本研究では二フトリ胚を計測モデルとして生理的疾患時に特有な体動パターンを明らかにし、疾患の予測を目指している。本年度は孵化中によく起きる低酸素状態における特有な体動パターンの解明を目指す。(補助指導教員:圓山由子) ■脳活動計測によるストレスの定量化に関する研究(専攻の区分:電気電子工学) これまで心拍数計測により心的負荷の定量化を試みてきたが、脳血流系、アイマクレコーダ、心拍数、血圧など複数の生体情報パラメータを利用してより詳細なストレス-レスポンス反応を解析する。同時に、これらの計測パラメータの信号処理に関する研究も行う ■生体情報を用いた福祉機器の製作、開発機器使用時における感性評価(専攻の区分:電気電子工学) 福祉機器の開発および既存製品の改良に生体情報をインタフェースとして用いる。使用者の不安なども解析して静的・動的どちらの側面からも使い勝手の良い製品開発を目指す。
		16週	湊 賢一	■未利用天然資源および再生可能エネルギーの有効利用を目指した材料技術の開発(専攻の区分:電気電子工学) 化石燃料の枯渇や燃焼時の炭酸ガス放出による地球温暖化などの環境問題の観点から、安全でクリーンな代替エネルギーの開発が重要視されている。また、非枯渇な太陽光を利用した太陽光発電に対する期待が大きくなり、光電変換素子の研究開発が盛んに行なわれている。本研究では未利用天然資源および再生可能エネルギーの有効利用を目的とし、新規デバイス作製法の開発や性能向上に関する研究を行う。
	3rdQ	1週	中津川征士	■IoT情報処理基盤構成技術の研究(専攻の区分:電気電子工学) (1)無線電力伝送システムでの電力・信号重畳技術の検討 無数のセンサ端末の電源を自給自足できる技術の実現によって端末設置条件を緩和し、より使い勝手の高いシステムを創出する。また、電磁波の可視化によって、簡易で効率的な無線サービス提供エリアの設計を可能とする。 (2)アナログ信号処理による超低消費電力化の検討 AD/DA信号処理技術への依存から脱却し、アナログ信号処理との融合によるシステム全体の低消費電力化を実現する。
		2週	後藤 等	■導波型デバイス向け数値シミュレーション技術に関する研究(専攻の区分:情報工学) 導波型の光デバイスや量子効果デバイスを対象とした数値シミュレーションを行うソフトウェアを開発し、大規模並列数値計算技術の導入を試みる。

		3週	河合博之	■有向グラフの辺彩色に基づく大規模データ解析(専攻の区分：情報工学) 二つの集合間で定義される複数の関数から有向グラフを得ることができる。本研究では、大規模データとそれに係る関係を定義することにより、これら大規模データをグラフの辺彩色という観点からクラスタリングによる解析を行うことを目的とする。
		4週	東海林智也	■楽曲の特徴空間の可視化と楽器推定(専攻の区分：情報工学) 楽曲からMFCC等の特徴量を抽出し、SVM等の非線形識別手法を用いて楽曲に含まれる楽器の推定を行なう。また、SOM等を用いて特徴空間の可視化を行なう。この目的を達成するために音楽理論、信号理論、多変量解析理論、学習理論等のゼミやプログラミング演習を併せて行なう。
		5週	小山慎哉	■障がい者の移動・外出を支援するための福祉機器の開発(専攻の区分：情報工学) 自律移動型車椅子や盲導犬ロボットなど、障がい者の移動・外出を支援するための福祉機器を開発する。まず、福祉機器の設計にあたっては、障がい者のユーザビリティの向上に努めるよう配慮する。設計後、センサの選定、および機器の運動モデルを組み立てて、シミュレーションによる制御パラメータの整合性を検証し、実機への応用を行う。
		6週	今野慎介	■スマートフォンを用いた新しいソフトウェアの提案と開発(専攻の区分：情報工学) スマートフォンの普及により、様々な行動にソフトウェアを導入可能な機会が増えている。スマートフォンの特徴として、加速度や地磁気など様々なセンサを備えており、また行動する際に身につけているため、通常のコンピュータでは得ることの出来ない人間の行動に関わる情報を取得することができる。それらの情報を利用した、新たなソフトウェアの提案と開発、及び評価を行う。
		7週	倉山めぐみ	■人工知能を利用した学習支援システムに関する研究(専攻の区分：情報工学) 人工知能の考え等を利用した学習支援システムの設計開発から開発された学習支援システムを利用した実践、実践で得られたデータに関する分析・解析までを取り扱っていく。それにより、人工知能の考えを思量した学習支援システムの開発ができる。
		8週	佐藤恵一	■スポーツをターゲットとした人間情報科学に関する研究(専攻科の区分：情報工学) 空手の技をディープラーニングなどのAIにより識別する手法の研究を行い、空手競技の審判を支援するシステムを開発する。
	4thQ	9週	藤原亮	■機械学習による電気システム設計の最適化(専攻の区分：電気電子工学) 電気要素はもとより、場合により熱・流体・機械等の幾多もの要素を含むシステムにおいて、設計値間の多変量解析を機械学習により行う。機械学習による多変量解析を通し、電気要素を含むシステムの最適設計が行える。
		10週	下町健太郎	■新しいエネルギーシステムの実現に向けた研究(専攻の区分：電気電子工学) 持続可能な新しいエネルギーシステムの実現に向けて、その効果や経済性を明らかにする必要がある。そのため、関連したシミュレーションや実機による検証を通じてこれらを明らかにする。
		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
分野横断的能力	汎用的技能	汎用的技能	日本語と特定の外国語の文章を読み、その内容を把握できる。	4	
			他者とコミュニケーションをとるために日本語や特定の外国語で正しい文章を記述できる。	4	
			他者が話す日本語や特定の外国語の内容を把握できる。	4	
			日本語や特定の外国語で、会話の目標を理解して会話を成立させることができる。	4	
			円滑なコミュニケーションのために図表を用意できる。	4	
			円滑なコミュニケーションのための態度をとることができる(相づち、繰り返し、ボディランゲージなど)。	4	
			他者の意見を聞き合意形成することができる。	4	
			合意形成のために会話を成立させることができる。	4	
			グループワーク、ワークショップ等の特定の合意形成の方法を実践できる。	4	
			書籍、インターネット、アンケート等により必要な情報を適切に収集することができる。	4	

				収集した情報の取捨選択・整理・分類などにより、活用すべき情報を選択できる。	4	
				収集した情報源や引用元などの信頼性・正確性に配慮する必要があることを知っている。	4	
				情報発信にあたっては、発信する内容及びその影響範囲について自己責任が発生することを知っている。	4	
				情報発信にあたっては、個人情報および著作権への配慮が必要であることを知っている。	4	
				目的や対象者に応じて適切なツールや手法を用いて正しく情報発信(プレゼンテーション)できる。	4	
				あるべき姿と現状との差異(課題)を認識するための情報収集ができる	4	
				複数の情報を整理・構造化できる。	4	
				特性要因図、樹形図、ロジックツリーなど課題発見・現状分析のために効果的な図や表を用いることができる。	4	
				課題の解決は直感や常識にとらわれず、論理的な手順で考えなければならないことを知っている。	4	
				グループワーク、ワークショップ等による課題解決への論理的・合理的な思考方法としてブレインストーミングやKJ法、PCM法等の発想法、計画立案手法など任意の方法を用いることができる。	4	
				どのような過程で結論を導いたか思考の過程を他者に説明できる。	4	
				適切な範囲やレベルで解決策を提案できる。	4	
				事実をもとに論理や考察を展開できる。	4	
				結論への過程の論理性を言葉、文章、図表などを用いて表現できる。	4	
	態度・志向性(人間力)	態度・志向性	態度・志向性	周囲の状況と自身の立場に照らし、必要な行動をとることができる。	4	
				自らの考えで責任を持つてものごとに取り組むことができる。	4	
				目標の実現に向けて計画ができる。	4	
				目標の実現に向けて自らを律して行動できる。	4	
				日常生活における時間管理、健康管理、金銭管理などができる。	4	
				社会の一員として、自らの行動、発言、役割を認識して行動できる。	4	
				法令やルールを遵守した行動をとれる。	4	
				他者のおかれている状況に配慮した行動がとれる。	4	
				技術が社会や自然に及ぼす影響や効果を認識し、技術者が社会に負っている責任を挙げることができる。	4	
				自身の将来のありたい姿(キャリアデザイン)を明確化できる。	4	
				その時々で自らの現状を認識し、将来のありたい姿に向かっていくために現状に必要な学習や活動を考えることができる。	4	
				キャリアの実現に向かって卒業後も継続的に学習する必要性を認識している。	4	
				これからのキャリアの中で、様々な困難があることを認識し、困難に直面したときの対処のありかた(一人で悩まない、優先すべきことを多面的に判断できるなど)を認識している。	4	
				高専で学んだ専門分野・一般科目の知識が、企業や大学等でどのように活用・応用されるかを説明できる。	4	
	総合的な学習経験と創造的思考力	総合的な学習経験と創造的思考力	総合的な学習経験と創造的思考力	工学的な課題を論理的・合理的な方法で明確化できる。	4	
				公衆の健康、安全、文化、社会、環境への影響などの多様な観点から課題解決のために配慮すべきことを認識している。	4	
				要求に適合したシステム、構成要素、工程等の設計に取り組むことができる。	4	
				課題や要求に対する設計解を提示するための一連のプロセス(課題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。	4	
				提案する設計解が要求を満たすものであるか評価しなければならないことを把握している。	4	
				経済的、環境的、社会的、倫理的、健康と安全、製造可能性、持続可能性等に配慮して解決策を提案できる。	4	

評価割合

	論文評価	継続的な研究活動	発表会	合計
総合評価割合	30	40	30	100
基礎的能力	0	0	0	0
専門的能力	0	0	0	0
分野横断的能力	30	40	30	100

函館工業高等専門学校		開講年度	令和04年度 (2022年度)		授業科目	工学倫理
科目基礎情報						
科目番号	0043		科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業		単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	生産システム工学専攻		対象学年	専2		
開設期	前期		週時間数	2		
教科書/教材	適宜配布する.					
担当教員	佐々木 恵一					
到達目標						
1. 技術者倫理問題の背景を理解し,倫理規範が形成された経緯を説明できる. 2. 技術者の倫理規定を説明できる. 3. 実際の問題に対して自分の意見を持ち,技術者倫理を実践できる.						
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	技術者倫理問題の背景を理解し,倫理規範を説明できる.		技術者倫理問題の背景を説明できる.		技術者倫理問題の背景を説明できない.	
評価項目2	技術者の倫理規定を理解し,技術者の行動規範を説明できる.		技術者の倫理規定を説明できる.		技術者の倫理規定を説明できない.	
評価項目3	倫理問題について他者と討論できる.		倫理問題について自分の意見をまとめる事ができる.		倫理問題について自分の意見をまとめる事ができない.	
評価項目4	グループディスカッションにおいて, 具体的問題を解決するための選択肢を創出し, その中から妥当な選択をおこなうことができる.		グループディスカッションにおいて, 具体的問題を解決するための方法を検討することができる.		グループディスカッションにおいて, 具体的問題を解決するための方法について検討することができない.	
評価項目5	レポートにおいて, 倫理問題が, 多様な価値が対立し, 複数の利害関係者が関わっていることについて理解した上で, 事例を検討することができる.		レポートにおいて, 倫理問題に, 多様な価値が対立し, 複数の利害関係者が関わっていることを指摘できる.		レポートにおいて, 多様な価値や複数の利害関係者に配慮することができない.	
評価項目6	レポートにおいて, 分析手法を具体的事例に適用し, 倫理的問題の要因分析・問題定義等を明確に示すことができる.		レポートにおいて, 分析手法を具体的事例に適用することができる.		レポートにおいて, 具体的事例について, 問題を構造的に分析することができない.	
評価項目7	レポートにおいて, 技術者の役割・責務について, 自分の問題として受け止め, 考察・検討したうえで, 主張を示すことができる.		レポートにおいて, 技術者の役割・責務について自分の視点から考察・検討することができる.		レポートにおいて, 技術者の役割・責務について, 自分の問題として捉えることができない.	
学科の到達目標項目との関係						
学習・教育到達目標 D-2 学習・教育到達目標 D-3						
教育方法等						
概要	倫理の問題とは,人間の行為の善悪,正・不正を問うものであるので,人間に不可能な行為は倫理の考察の対象にならない.しかしながら,現代の科学技術は人間の行為を飛躍的に拡大し,それを担う科学技術者には,科学技術によって新たに可能になった行為について倫理的考察が必要である.この授業では,科学技術が人間や社会,自然環境におよび未来の世代に与える影響を理解し,事例研究を通じ技術者として自己の技術に関する説明責任を果たす能力を養う.また,これらについて自分の考えをまとめ,他者との討論の中から技術者の役割と責任を理解することを学習目標とする.これらを総合して,社会において技術者倫理を実践できることを到達レベルとする.					
授業の進め方・方法	学習上の留意点:授業の内容は広範囲かつ多岐にわたるので,テーマごとに要点を整理し取りまとめておくこと.また,事例研究ではグループワークを実施するので,これらに対して精力的に取り組み,報告書を定められた期限までに提出しなければならない.					
注意点	必要とされる予備知識:特に必要な予備知識は求められないが,各自の専門分野に関わる学会,学術団体,専門家集団における技術者の倫理規定について事前に調査し,その内容について理解しておくこと. 「全専攻」学習・教育到達目標の評価: 中テスト(D-2) (25%), 期末試験(D-2) (25%), レポート(D-3) (50%)					
授業の属性・履修上の区分						
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業
授業計画						
		週	授業内容		週ごとの到達目標	
前期	1stQ	1週	技術者倫理問題の背景		技術者倫理の問題の特殊性や時代の背景,技術者倫理教育の必要性について理解し,倫理規範を説明することができる.	
		2週	技術者教育・技術者資格・倫理規定		現在の技術者教育,技術者資格制度に求められる事項,および技術者倫理規定が示す中心的テーマを説明することができる.	
		3週	技術者の倫理的行為設計		価値の相反,ジレンマ問題,倫理的行動の促進要因・阻害要因に関する基礎知識を持ち,技術者の倫理的行為を説明することができる.	
		4週	技術者のアイデンティティー		科学者,技術者,技能者のそれぞれに対する期待の違いを理解し,プロフェッショナルとしての技術者が果たすべき役割を説明できる.	
		5週	技術者の説明責任		インフォームドコンセントやパターナリズムについて正しい認識を持ち,技術者の説明責任について論ずることができる.	
		6週	事例研究1		過去の事例を題材としたケーススタディーを行い,倫理規定に照らし合わせて,技術者の行為設計について検討する.	

		7週	事例研究2	過去の事例を題材としたケーススタディーを行い,倫理規定に照らし合わせて,技術者の行為設計について検討する.
		8週	中テスト	
	2ndQ	9週	内部告発	内部告発の是非について正しい認識を持ち,内部告発の形態や内部告発が正当化される条件について論ずることができる.
		10週	法と技術者倫理	PL法,独占禁止法について正しい知識を持ち,法と倫理の補完関係について説明することができる.
		11週	技術者倫理と地球環境	現在の地球が直面している環境問題について正しい認識を持ち,環境や未来の世代に果たすべき技術者の使命を説明できる.
		12週	技術者倫理と倫理的行動1	倫理問題解決手法について理解できる.
		13週	技術者倫理と倫理的行動2	ケーススタディーを用いて,問題の背景,内在する倫理的問題を明確にし,それらの内容について他のグループと議論することができる.
		14週	技術者倫理と倫理的行動3	ケーススタディーを用いて,技術者の行為設計について検討し,技術者としての倫理的行動をまとめることができる.
		15週	技術者倫理と倫理的行動4	技術者としての倫理的行動をまとめることができる.
		16週	期末試験	

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	レポート	合計	
総合評価割合		50	50	100	
基礎的能力		25	0	25	
専門的能力		0	0	0	
分野横断的能力		25	50	75	