

八戸工業高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)		授業科目	学外研修 I (5931)	
科目基礎情報							
科目番号		0018		科目区分		専門 / 選択	
授業形態		実験・実習		単位の種別と単位数		学修単位: 1	
開設学科		産業システム工学専攻環境都市・建築デザインコース		対象学年		専1	
開設期		後期		週時間数		1	
教科書/教材							
担当教員		佐藤 久美子,中村 嘉孝,庭瀬 一仁,古川 琢磨					
到達目標							
本科目の達成目標は以下の通りである。 ・実践的・技術的感覚を養うこと。 ・技術に対する社会の要請を知り、技術に対する問題意識を養うこと。 ・社会的見地から特別研究の意義と目的を認識し、研究の遂行に役立てること。 ・組織の中で働くことにより、確かな職業観を自己の中に形成すること。 ・将来における自己の創造性発揮の場を模索すること。							
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							
評価項目2							
評価項目3							
学科の到達目標項目との関係							
ディプロマポリシー DP4 ◎ ディプロマポリシー DP5 ○ 地域志向 ○							
教育方法等							
概要		本科目は学生が企業などの現場に出向いて、授業で学んでいる基礎知識と実際の生産・建設部門における応用との総合的関連性を体験することで「ものづくり」の先導的技術者としての実践的技術力を磨くことを目的としている。この学外研修を経験することで、専攻する工学に関する社会的要請を認識し、技術に対する問題意識を深めるとともに特別研究の遂行に役立てることに大きな狙いがある。また、組織の中で活動することで協調性と奉仕の精神を磨き、人間関係の重要性を学び、将来の進路選択の参考にする 것도大切である。					
授業の進め方・方法		本科目は、学生が在学中に自らの専攻、将来のキャリアに関連した就業体験を行うものである。夏季休業、冬季休業などの長期休業期間を利用して、学外研修Ⅰ、Ⅱ、Ⅲはそれぞれ1、2、3週間、学外研修Ⅳは4週間以上にわたり学外における研修を行う（1週間は45時間とし、学外研修Ⅰ、Ⅱ、Ⅲ、Ⅳで取得できる単位数はそれぞれ1、2、3、4単位とする）。研修内容は、概ね専攻科修士が従事する程度の業務とする。ただし、危険を伴う業務を含めない。研修先については実施責任者であるコース主任が担当教員など関係教員と協議の上決定する。なお、カリキュラムは後期に配当されているが、夏季休業期間中の履修を認めている。終了後速やかに研修の証明書、報告書、日誌等を提出する。また、研修報告会において成果を発表する。					
注意点		学外研修は、受け入れ機関等の指導担当者に本務の時間を割いて対応して頂いており、受け入れ機関の協力なしに成り立たない科目である。授業の一環であり、明確な目的意識をもって、かつ感謝の気持ちと謙虚な姿勢で参加してほしい。履修学生は、以上のことを踏まえて在学中の貴重な実務経験として活かしてもらいたい。研修先については本人の希望を考慮するが、相手方のあることであり必ずしも希望通りになるとは限らないので留意すること。					
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		
後期	3rdQ	1週	「八戸工業高等専門学校専攻科学外研修に関する要項」等をもとに進める。学年当初に予定しているガイダンスなどでコース主任、担当教員からそれぞれ説明がある。 主なスケジュールは以下の通りである。				
		2週	1)研修先の決定（夏季の研修の場合は5月から7月、その他は随時）				
		3週	2)研修（8月から10月、12月から1月等）				
		4週	3)学外研修報告会（10月から11月頃、冬1月頃）研修報告会の発表原稿の作成と発表				
		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							

	研修機関の評価	日誌と報告書	発表会	合計
総合評価割合	60	30	10	100
基礎的能力	0	0	0	0
専門的能力	60	30	10	100