

鈴鹿工業高等専門学校	開講年度	平成29年度(2017年度)	授業科目	インターンシップⅢ
科目基礎情報				
科目番号	0021	科目区分	一般 / 選択	
授業形態	実験・実習	単位の種別と単位数	学修単位: 6	
開設学科	総合イノベーション工学専攻(ロボットテクノロジーコース)	対象学年	専1	
開設期	集中	週時間数		
教科書/教材	教科書:特になし, 参考書: インターンシップの手引き			
担当教員	箕浦 弘人, 和田 憲幸, 山口 雅裕, 西村 一寛			
到達目標				
技術者が経験する実務上の問題点と課題を体験し、体験したことを日報や報告書にまとめ、それらをもとに、発表資料を作成し、それを伝えられる。				
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				
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	技術者が経験する実務上の問題点と課題を体験する。			
授業の進め方・方法	<ul style="list-style-type: none"> 内容は、学習・教育到達目標(B) <展開> とJABEE 基準1(d)(2)d)に対応する。 「授業計画」における各週の「到達目標」はこの授業で習得する「知識・能力」に相当するものとする。 次のインターンシップ機関(以下、実習機関)、内容および期間で実務上の問題点と課題を体験し、日報、報告書、発表資料を作成し、発表を行う。 【実習機関】学生の指導が担当可能な企業または公共団体の機関で専攻科分科会の推薦により校長が選定して委嘱した機関。ただし、専攻科2年次の就職内定者については、内定先企業等への実習とする。 【内容】専攻科生が従事できる実務のうち、インターンシップの目的にふさわしい業務 【期間】2週間以上の期間実施した場合において、実働20日以上29日以下 【日報】毎日、日報を作成すること。 【課題】インターンシップ終了後に、報告書を作成し提出すること。 【発表】夏季休暇後にインターンシップ発表会を開催するので、発表資料を作成し、発表準備を行うこと 			
注意点	<p><到達目標の評価方法と基準>下記授業計画の「到達目標」1~5の習得具合を勤務状況、勤務態度、日報、報告書および発表の項目を総合して評価する。評価に対する「知識・能力」の各項目の重みは同じである。</p> <p><学業成績の評価方法および評価基準>「インターンシップの成績評価基準」に定められた配点に従って、勤務状況、勤務態度、日報、報告書および発表により成績を評価する。</p> <p><単位修得条件>総合評価で「可」以上を取得すること。</p> <p><あらかじめ要求される基礎知識の範囲>心得(時間の厳守(10分前集合)、挨拶、お礼など) <レポートなど>日報は、毎日、作成し、報告書も作成し、実習指導責任者の検印を受けて、インターンシップ終了後に、2年学生は専攻主任に、1年学生は専攻副主任に提出すること。発表会用に発表資料および発表の準備をすること。 <備考>インターンシップの内容は、専攻科生が従事できる実務のうち、インターンシップの目的にふさわしい業務であること。専攻科2年次の就職内定者については、内定先企業等への実習であること。実習機関の規則を厳守すること。 評定書を最終日に受け取ったら、2年学生は専攻主任または1年学生は専攻副主任に提出すること。インターンシップの手引き、筆記用具、メモ帳(手帳)、日報、実習先から指定されている物、評定書を持参すること。</p>			
授業計画				
	週	授業内容	週ごとの到達目標	
前期	1stQ	1週	1. 技術者が経験する実務上の問題点を体験することができる。	
		2週	2. 体験したことを日報にまとめることができる。	
		3週	3. 体験したことを報告書にまとめることができる。	
		4週	4. 体験したことを発表資料にすることができます。	
		5週	5. 体験したことを発表し、質疑応答することができます。	
		6週		
		7週		
		8週		
後期	2ndQ	9週		
		10週		
		11週		
		12週		
		13週		
		14週		
		15週		
		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					
			インターンシップ評価基準	合計	
総合評価割合		100		100	
配点		100		100	