

奈良工業高等専門学校		開講年度	令和05年度 (2023年度)		授業科目	体育実技	
科目基礎情報							
科目番号	0081		科目区分	一般 / 必修			
授業形態	実技		単位の種別と単位数	履修単位: 1			
開設学科	電子制御工学科		対象学年	5			
開設期	前期		週時間数	2			
教科書/教材	『保健体育概論増補版』近畿地区高専体育研究会編、晃洋書房						
担当教員	森 弘暢						
到達目標							
主体的にスポーツ文化を享受し、運動を楽しむ態度を身に付ける。また、生涯スポーツの実践者としての資質や能力を養う。							
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 実技課題への取組	種々のスポーツ種目を創意工夫しながら実践できる。		種々のスポーツ種目を実践できる。		取組めないスポーツ種目がある。		
評価項目2 習熟度	必要な技能の向上ができており、課題も理解できている。		必要な技能の向上が認められる。		必要な技能の向上が得られていない。		
評価項目3							
学科の到達目標項目との関係							
準学士課程（本科1～5年）学習教育目標（2） JABEE基準 (a) JABEE基準 (b) システム創成工学教育プログラム学習・教育目標 A-1 システム創成工学教育プログラム学習・教育目標 A-2							
教育方法等							
概要	第4学年までに習得した「保健・体育」及び「体育理論」をもとに、実技を通して積極的にスポーツを享受する方法について学ぶ。						
授業の進め方・方法	種目選択制を導入することにより、自主的に運動を楽しむ態度やそれに伴う社会的責任について考える力を養う。						
注意点	関連科目：体育理論Ⅰ・Ⅱ 学習指針：日頃より、健康的な生活を過ごせるよう留意し、身近なスポーツ文化に対する関心をもつようにすること。 事前学習：あらかじめ授業で取り上げる運動種目の内容を「アクティブスポーツ【総合版】」を読んで大まかに理解しておく。 事後展開学習：授業で実践した内容をふまえ、当該運動種目の基礎的な技能と競技ルールについて振り返り、不明な点があれば、再度、「アクティブスポーツ【総合版】」を調べておく。						
学修単位の履修上の注意							
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	体力・運動能力調査		文部科学省が定める「新体力テスト」を実施し、自己の体力・運動能力を把握する。		
		2週	体力・運動能力調査		文部科学省が定める「新体力テスト」を実施し、自己の体力・運動能力を把握する。		
		3週	ソフトボール		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
		4週	バレーボール		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
		5週	バスケットボール		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
		6週	バドミントン		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
		7週	テニス		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
		8週	サッカー		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
	2ndQ	9週	卓球		4年次までの習得した技能を生かし、ゲームを行える。		
		10週	選択制		種目を選択し、クラスないしはグループで運動実践を行える。		
		11週	選択制		種目を選択し、クラスないしはグループで運動実践を行える。		
		12週	選択制		種目を選択し、クラスないしはグループで運動実践を行える。		
		13週	選択制		種目を選択し、クラスないしはグループで運動実践を行える。		
		14週	選択制		種目を選択し、クラスないしはグループで運動実践を行える。		
		15週	選択制		種目を選択し、クラスないしはグループで運動実践を行える。		
		16週	まとめ		1 5週の取り組み状況を総括できる。		
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							
	授業課題	習熟度	レポート			合計	
総合評価割合	60	30	10	0	0	100	
基礎的能力	60	30	10	0	0	100	
専門的能力	0	0	0	0	0	0	

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