

新居浜工業高等専門学校		開講年度	令和05年度 (2023年度)		授業科目	プラントエンジニア・コア プラ実習	
科目基礎情報							
科目番号	140597			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	実習			単位の種別と単位数	履修単位: 2		
開設学科	生物応用化学科			対象学年	5		
開設期	集中			週時間数			
教科書/教材	配布プリント等						
担当教員	加藤 克巳,白井 みゆき,谷脇 充浩,堤 主計,平澤 英之,安里 光裕						
到達目標							
1.プラント実習に関する基礎知識を身に付け、活用できること。 2.電気実習を実施し、その内容を報告できること。 3.計装実習を実施し、その内容を報告できること。 4.安全体感を実施し、その内容を報告できること。 5.企業での現場実習を実施し、その内容を報告できること。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1	プラント実習に関する基礎知識を身に付け、活用できる。			プラント実習に関する基礎知識を身に付けている。		プラント実習に関する基礎知識を身に付けていない。	
評価項目2	電気実習を実施し、その内容を報告できる。			電気実習を実施できる。		電気実習を実施できない。	
評価項目3	計装実習を実施し、その内容を報告できる。			計装実習を実施できる。		計装実習を実施できない。	
評価項目4	安全体感を実施し、その内容を報告できること。			安全体感を実施できる。		安全体感を実施できない。	
評価項目5	企業での現場実習を実施し、その内容を報告できる。			企業での現場実習を実施できる。		企業での現場実習を実施できない。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	この科目は、夏季休業中に地元企業の実務経験者の指導の下でプラント技術者の実務を体験するものである。本授業科目では、学生が地元企業へ出向いて現場での実務を体験することで、実践的なプラント技術者の育成を目指す。						
授業の進め方・方法	企業へ出向いて現場での実習を体験する						
注意点	本特別課程の集大成として位置づけて、高い意識を持って安全に現場実習をしてきて欲しい。 事前学習・自己学習・関連科目： 5年前期「プラントメンテナンス実習」 → 本授業科目 → 5年後期「プラント管理人材育成」						
本科目の区分							
Webシラバスと本校履修要覧の科目区分では表記が異なるので注意すること。 本科目は履修要覧 (p.10) に記載する「④選択科目」である。							
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	電気実習 (誘導電動機)		1		
		2週	電気実習 (誘導電動機)		1		
		3週	電気実習 (誘導電動機)		2		
		4週	電気実習 (遮断機・変圧器)		2		
		5週	電気実習 (遮断機・変圧器)		2		
		6週	電気実習 (遮断機・変圧器)		2		
		7週	計装実習 (流量計)		2		
		8週	計装実習 (流量計)		2		
	2ndQ	9週	計装実習 (流量計)		3		
		10週	計装実習 (調節弁)		3		
		11週	計装実習 (調節弁)		3		
		12週	計装実習 (調節弁)		3		
		13週	安全体感		3		
		14週	安全体感		3		
		15週	安全体感		4		
		16週	安全体感		4		
後期	3rdQ	1週	現場実習		4		
		2週	現場実習		5		
		3週	現場実習		5		
		4週	現場実習		5		
		5週	現場実習		5		
		6週	現場実習		5		
		7週	現場実習		5		
		8週	現場実習		5		

	4thQ	9週	現場実習	5
		10週	現場実習	5
		11週	現場実習	5
		12週	現場実習	5
		13週	現場実習	5
		14週	現場実習	5
		15週	現場実習	5
		16週	発表会（プレゼン）	1,2,3,4,5

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				
	発表	報告書	実習先評価表	合計
総合評価割合	20	40	40	100
基礎的能力	0	0	0	0
専門的能力	20	40	40	100
分野横断的能力	0	0	0	0