かできる。			古門	学校		問譯名	中中		S¥∏∩⊃¢	午度 / 2	の20年度	Ε\	′运:	学 科日	ナンミニ	フロング	ブデ-	゙゙ ゙゙゙゙゙゚゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゚゚゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙゙
割割を			₹1.	力化		川州・一	一反] Т.	<u> 3</u>	+反(2	1020 4 / 5	2)	1又:	未付日	エンシ_	_ <i></i>	/)	<u> </u>
単位の機関と単位数 単位の機関と単位数 関係単位:2 1 1 1 1 1 1 1 1 1		ETHTI	T ₂ ,	2217							初日区公			声明 / 心	. //文			
お妻子後 物産工程									コレ単位	,								
おいま まいま まい													∠					
### 2015 - 1932 日報 1			-															
日本教日 中版よー 基限 日本		++	 	, —						週时间数			4					
393 19		M			故店	臣又 —												
アア要大体に(水)・てフログラムを設計することができる。				- 収	,除尽	貝												
 イ主体性表水の自己可提供、リーダーションを発揮し、クルーフの一貫としての場割を問題しながら、協議して作業を進めることができる。 つけ課題に対する所名を振示するため一種のプロセグ(機器)施 構造・総計、提付・実施配金(企業)を開催して実践できる。 ファスタスを振示するため一位のプログラングを設けまして、リークループに対し、関語は手が高限を得ることができる。 がことる。アスタスを表示するとかできる。クリアのでは、大きなの大きが記える。アスタスを表示して、特定を進めることができる。アループで加速・共和することができる。 2008 - 未削性 カープログラングを発館レーグルーグルーグルーグのようとは、アスタスを表示して、特定を進めることができる。 2019 -																		
理想的な対域上へいの自安	(イ)主体性 (ウ)課題に	および自己対する答え	プロに管理を提	グラムを 力、リー 示するた	を設計 -ダー こめの	トするこ -シップ)一連の	とがて を発揮 プロt	でき 軍し セス	る。 、グルー (課題認i	-プの一 識・構想	員としての!・設計・製	役割を把 製作・評価	握した	ぶがら、協)を実践て	品調して作業 ごきる。	を進めるこ	とか	^ヾ できる。
要求仕様に従ってプログラムを設計し、適切法を指数果合名とことができる。	ルーノリ	リツク			I						I				1 - 1 - 1			
関係・志向性 リーダーションの発酵性 の					\rightarrow											ノベルの目を	Ż	
では、上の性	実践的プログラミング能力				計し、適切な実行結果を得ること				計し、適当な実行結果を得ること			. 172/11/12	要求仕様に従ってプログラムを設計することができない。					
	態度・志向	7性			リーダーシップを発揮し、グルー プで協調・共同して、作業を進め				グループ を進める。	ーープで協調・共同して、作業 ご進めることができる。								
### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	エンジニア	ァリングデサ	ゲイン	⁄能力							のである				,			
### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	学科の習	連目標項	目	との関化	<u>系</u>													
関要	本校教育目 本校教育目	1標 ② 基礎 1標 ③ 問題	学力 解決	能力		カ												
関要																-		
関係の能力と授業内 対かれ、制造的なエーシェントシステムの構想。設計、製作、評価、および発表までを行う。 Rapberry Piおよびノートパソコンを利用する。 受業計画 週 授業内容・方法 週ごとの到達目標 プログラミングするための開発環境構築ができる。 理察 L を	概要		1—	・夕 (運動	边器官	(1) を介	して珍	環境	に働きか	いける存在	生と定義さ	感覚器) れる。こ	を通し の科目	って情報を 目では、R	ご受け取り、 Laspberry F	それをもと Piを利用して	にア	クチュエ 第単な「エ
選換	容・方法	か方と授業内	前分	i半では、 かれ、倉	個人	、による ロなエー	作業に	によ ント	って、1 システム	. 年生お。 ふの構想、		で学んだ 作、評価	Rasp	berry Pia にび発表す	の制御を復習 までを行う。	習する。後半	¥はク	ブループに
週 授業内容・方法			Ra	apberry	Piお	よびノ-	- ト バ	パソニ	コンを利	用する。								
1週 ガイダンス (シラバスの説明)、開発環境の整備 プログラミングするための開発環境構築ができる。 2週 振り返り(1): イベント駆動型プログラムの作成 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 3週 振り返り(2): 簡単な画像処理の実現 1 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 4週 振り返り(3): 簡単な画像処理の実現 2 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 4週 振り返り(3): 簡単な画像処理の実現 2 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 4週 振り返り(4): センサ入力とモータ駆動回路の組み合わ 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 4週 振り返り(5): センサ入力とモータ駆動回路の組み合わ では センサスカとモータ駆動回路の組み合わ では センサスカとモータ駆動回路の組み合わ では センサスカとモータ駆動回路の組み合わ では センサスカとモータ駆動回路の組み合わ では センサスカとモータ駆動回路の組み合わ では センサスカとモータ駆動回路の組み合わ で作業を進めることができる。 8週 エージェント開発(2): アーキテクチャの製作 1	授業計画	Į																
振り返り(1): イベント駆動型プログラムの作成 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 をいまり返り(5): センサ入力とモータ駆動回路の組み合わでは			週	ŧ	受業内	内容・方	法					退	週ごとの到達目標					
3週 振り返り(2):簡単な画像処理の実現1 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 ま体性および自己管理カ、リーダーシップを実践できる。 実題に対する答えを提示するための一連のプロセス(6 題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 ま体性および自己管理カ、リーダーシップを発揮し、グループの一員としての役割を把握しながら、協調してループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 ま体性および自己管理カ、リーダーシップを発揮し、グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 単連レベル 授業過			1週	7							j	プログラミングするための開発環境構築ができる。						
3週 振り返り(2): 簡単な画像処理の実現1 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 主体性および自己管理力、リーダーシップを発揮し、グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 主体性および自己管理力、リーダーシップも発揮し、グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 また は エージェント開発(1): グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 また は エージェント開発(3): アーキテクチャの製作 2 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(6 題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(6 題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(6 題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 実題に対する答えを提示するための一連のプロセス(6 題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 ま体性および自己管理力、リーダーシップを発揮し、グループの一員としての役割を把握しながら、協調してクループの一員としての役割を把握しながら、協調してクループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 ま体性および自己管理力、リーダーシップを発揮し グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 ま体性および自己管理力、リーダーシップを発揮し グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 まな性および自己管理力、リーダーシップを発揮し グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 まな性および自己管理力、リーダーシップを発揮し グループの一員としての役割を把握しながら、協調して作業を進めることができる。 まな性および自己管理力、リーダーシップを発揮したが5、協調して作業を進めることができる。 まな性がよび自己管理力、リーダーシップを発揮したが5、協調して作業を進めることができる。 まな性がよび自己管理力、リーダーシップを発揮したが5、協調して作業を進めることができる。 まな性がよびもに対して作業を進めることができる。 まなせいない は は な な な な な な な な な な な な な な な な			2個	±	E Ω λF	⊽h(1)	・イベ	ا ر ۲	人 取 動 刑	プログ=	ころの作成	要	要求仕;	様に従っ	てプログラム	ムを設計する	るこ	とができる
3rdQ 振り返り(4): センサ入力とモータ駆動回路の組み合わ 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 振り返り(5): センサ入力とモータ駆動回路の組み合わ 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 上の返り(5): センサ入力とモータ駆動回路の組み合わ 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる。 上体性および自己管理力、リーダーシップを発揮し、				+	.,					要	。 要求仕様に従ってプログラムを設計することができる							
### 1500		3rdQ	4週	ł	振り返り(3):簡単な画像処理の実現				の実現2	2	要。	要求仕様に従ってプログラムを設計するこ。				るこ	とができる	
世2			5週							加回路の組み	み合わ要。	0					とができる	
接期 アージェント開発(2): アーキテクチャの製作 1 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(ま 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(ま 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(ま			6週							加四路の組み		0						
接期 9週 エージェント開発(3): アーキテクチャの製作 2 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(ま 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(ま 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(ま 理	後期		7週	-	エージェント開発(1): グループによる 、役割分担および工程の検討				るアイデアの	7	- て作業を進めることができる。 -							
10週			8週	=	エージェント開発(2): アーキテクチャ					7の製作1	起	題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる				践できる。		
1 11週		4thQ		-				• /				題	題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践でき				践できる。	
11년 2 2 2 2 2 2 2 2 2				<u> </u>	1					題	題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。							
4thQ				밀 :	2					<u></u> 題 のチュ 説	題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(<u>践できる。</u> プロセス(誤			
13년 -ニング2 題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。				밀 - 되 -	ーニング 1 エージェント開発(7): エージェントフ						<u></u> カチュ 説	題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。 課題に対する答えを提示するための一連のプロセス(影						
15週				国 -	ーニング 2 プレゼンテーション(1): スライドおよ					こびレジュン		題認識・構想・設計・製作・評価など)を実践できる。						
16週				_ <i>J</i> .								て作業を進めることかできる。 主体性および自己管理力、リーダーシップを発揮し、						
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 フログラミ 要求仕様に従って、標準的な手法により実行効率を考慮したプロ 4 後2,後3,後					フレビング フコン(と)・光衣							7	/ルー 作業:	を進める	ことができる	iyでは近近した る。	₽ /Ј;	ン、 励 祠 し
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 も即約がよ 分野別の専 はまれる ハア プログラミ 要求仕様に従って、標準的な手法により実行効率を考慮したプロ 4 後2,後3,後	<u> </u>	フカロナ			<u> </u>	内突レ	· 진미국	幸口										
####################################		11 カワイ	-		一日			-		対容口+						到法しか	п Та	四 本 油
専門的能力 $\begin{vmatrix} n + n \\ n \end{vmatrix}$ 情報系分野 $\begin{vmatrix} n - n \\ n \end{vmatrix}$ $\begin{vmatrix} n + n \\ n \end{vmatrix}$		ᄼᆇᄪᆇᇚᄼ						+				チナルト	り中々	こかがたき	と使したプロ			
	専門的能力	門工学	ノ守	情報系分	野	ング	ノニ	ダグ	ぶに体に ラムを設	計できる	「宗年的は ³ 。	ナ広によ	ソ天1	が生てた	思したノL	4		194,183,16 4,後5,後6

					要求仕様に従って、いずれかの手法により動作するプログラムを		後2,後3,後
					設計することができる。	4	4,後5,後6
					要求仕様に従って、いずれかの手法により動作するプログラムを 実装することができる。	4	後2,後3,後 4,後5,後6
					要求仕様に従って、標準的な手法により実行効率を考慮したプログラムを実装できる。	4	後2,後3,後 4,後5,後6
	分野別の工	情報系分野	情報系【	【実	標準的な開発ツールを用いてプログラミングするための開発環境 構築ができる。	4	後1
	分野別の工 学実験・実 習能力	態度・志向	態度・志作性		要求仕様に従って標準的な手法によりプログラムを設計し、適切な実行結果を得ることができる。	4	後2,後3,後 4,後5,後6
					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	後7,後8,後 9,後10
	態度・志向 性(人間力)				自らの考えで責任を持ってものごとに取り組むことができる。	4	後7,後8,後 9,後10
					目標の実現に向けて計画ができる。	4	後7,後8,後 9,後10
					目標の実現に向けて自らを律して行動できる。	4	後7,後8,後 9,後10
					日常の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	後7,後8,後 9,後10
					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	後7,後8,後 9,後10
				向。	チームで協調・共同することの意義・効果を認識している。	4	後7,後8,後 9,後10
分野横断的					チームで協調・共同するために自身の感情をコントロールし、他者の意見を尊重するためのコミュニケーションをとることができる。	4	後7,後8,後 9,後10
能力					当事者意識をもってチームでの作業・研究を進めることができる。	4	後7,後8,後 9,後10
					チームのメンバーとしての役割を把握した行動ができる。	4	後7,後8,後 9,後10
					リーダーがとるべき行動や役割をあげることができる。	4	後7,後8,後 9,後10
					適切な方向性に沿った協調行動を促すことができる。	4	後7,後8,後 9,後10
					リーダーシップを発揮する(させる)ためには情報収集やチーム内での相談が必要であることを知っている	4	後7,後8,後 9,後10
	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	総合的な常習経験と創造的思考が		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	後7,後8,後 9,後10
				¥子 :創 き力	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	後7,後8,後 9,後10
	ر ۱۰ ،۵۰۰ م		~= P J/UN 7 J		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	後7,後8,後 9,後10
評価割合							
				課題	合計		
総合評価割合	1			100	100		
専門的能力				100	100		