鶴岡工業高等専門学校		専門学校	開講年度 令和04年度 (2022年		2022年度)	度) 授業		工学実験・実習Ⅲ		
科目基礎	性情報									
科目番号		0076		科目区分 専門 / 必修						
授業形態		実験・実習				数	覆修単位:	: 3		
開設学科		創造工学科	削造工学科(情報コース)			対象学年 4				
開設期		前期		週時間数		前期:6				
教科書/教	材			方(3年次配付資料	斗)					
担当教員		ザビル ,安齋	寄弘樹,手塚 真徹	,佐藤 健司,大西 宏	:昌					
到達目標										
する。 テーマに応	たじた適切が				ぶん応用技術に関する。また、実験レスはいる。また、実験レスはいるを可視化する手流にする手流になった。			じてシーケンス制御,セキュリティ て基本的なレポートの書き方に習熟		
ルーブリ	ノツン	1	田相のもないまし		無洗めれないましょ	×11 0 0 1		ナかなし がりの日ウ		
			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			積極的に実験に取り組み,実験内容を理解するだけでなく,工夫することができる。		積極的に実験に取り組み,実態容を理解できる。			実験内容が理解できない。		
評価項目2			実験レポートの書き方に従った適切なレポートを書くことができる。		実験レポートの書き方に従った ポートを書くことができる。			実験レポートの書き方に従ったレポートを書くことができない。		
評価項目3			実験装置やソフトウェアを安全か つ適切に使うことができる。			実験装置やソフトウェアを指 を参考にして使うことができ		実験装置やソフトウェアを指導書 を参考にして使うことができない 。		
 学科の至	 達日煙T	 頁目との関係			•			•		
				1して、実験・実習		こつける	10			
教育方法		<u> / C T曲/Д V り</u>			この ロヘルパノ ごろし	11 0	•			
	して	シーケンフ		 -クヤキュリティ	パルマ同路を敷削っ	ווֹד,ווק	ズムの=+1	 算量に関する実験・宝翌を行います		
既要		。また、実験	ス制御, コンピュータセキュリティ, パルス回路, 整列アルゴリズムの計算量に関する実験・実習を行います 実験レポート作成を通じて, レポートの書き方を学びます。							
受業の進め	か方・方法	4つのテーマ	て取り組みます	。実験・実習終了	後に,実験・実習の で総合評価し,60点	内容をし	ノポートに	まとめ報告してください。		
<u> </u>		す。T学レス	り組み実際に体験 ポートの書き方に	留意し、分かりや	すいレポートの作用	龙を心が	けてくだ	さい。提出期限を守ることも重要な		
事前・事 受業の属	属性・履修	す。エ学レッ ことです。 オフィスア! オフィスア	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー	留意し, 分かりや	すいレポートの作品	成を心が 	けてくだ			
事前・事 授業の属 」 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レッ ことです。 オフィスア! オフィスア	ポートの書き方に フー: 授業日 15:	留意し, 分かりや	□ 遠隔授業対応	成を心が 	けてくだ	□ 実務経験のある教員による授業		
事前・事 受業の属 〕 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レバ ことです。 オフィスアウ オフィスア 多上の区分 ニング	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー 図 ICT 利用	留意し, 分かりや	□ 遠隔授業対応	城を心が	けてくだ	☑ 実務経験のある教員による授業		
事前・事 受業の属 〕 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レル ことです。 オフィスア' オフィスア 多上の区分 ング	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー ☑ ICT 利用 業内容	留意し, 分かりや	□ 遠隔授業対応	週ごと の	の到達目標	☑ 実務経験のある教員による授業		
事前・事 授業の属 」 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レル ことです。 オフィスア' オフィスア 多上の区分 ング	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー 図 ICT 利用	留意し, 分かりや	□ 遠隔授業対応	週ごとの実験・実 ラダーに得する。	○到達目標 ミ習の進め 回路の読み	□ 実務経験のある教員による授業 □ 実務経験のある教員による授業 □ 実践的シーケンサ制御技術を習		
事前・事 受業の属 〕 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レバスです。 オフィスア オフィスア オフィスア 多上の区分 ング 週	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー ☑ ICT 利用 業内容 イダンス	留意し, 分かりや	□ 遠隔授業対応	週ごとの 実 ラダ・ま ラダー ロ ラダー ロ	○到達目標 ミ習の進め 回路の読み	□ 実務経験のある教員による授業 □ 実務経験のある教員による授業 □ 実践的シーケンサ制御技術を習		
事前・事 受業の属 〕 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レバスアはフィスア オフィスア オフィスア 多上の区分 こング 週	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー ☑ ICT 利用 ☑ ICT 利用 ギ内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路	·留意し, 分かりや 00~16:00	□ 遠隔授業対応	週 ごとのま ライマ ション)到達目標 ミ習の進め 回路の読み	□ 実務経験のある教員による授業 □ 実務経験のある教員による授業 □ 方を理解する。 □ 方と実践的シーケンサ制御技術を習 □ 方と実践的シーケンサ制御技術を習		
事前・事 受業の属 〕 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レル エ学す。 オフィスア オフィスア 多上の区分 エグ 1週 1週 2週 3週 5 4週 100	ボートの書き方に フー: 授業日 15: プリー ② ICT 利用 業内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路 ダー回路 ーケンサによる排	留意し,分かりや 00~16:00 即しボタン横断歩道	□ 遠隔授業対応	選ぎ シーク できない できない かんしょう かんしゅう かんしゅ かんしゅう かんしゅ かんしゅ かんしゅ かんしゅ かんしゅ かんしゅ かんしゅ かんしゅ	つ到達目標 200020002000300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300<li< td=""><td>☑ 実務経験のある教員による授業⑤方を理解する。⑤方と実践的シーケンサ制御技術を整⑤方と実践的シーケンサ制御技術を整⑤方と実践的シーケンス制御が分かる。</td></li<>	☑ 実務経験のある教員による授業⑤方を理解する。⑤方と実践的シーケンサ制御技術を整⑤方と実践的シーケンサ制御技術を整⑤方と実践的シーケンス制御が分かる。		
事前・事 授業の属 」 アクテ	属性・履作 ≒ィブラーニ	す。エ学レル エ学・スア オフィスア オフィスア 多上の区分 こング 週 担 2週 5 3週 5 4週 1 1 1 1 1 1 1 1 1	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー ☑ ICT 利用 ☑ ICT 利用 ギ内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路	留意し,分かりや 00~16:00 即しボタン横断歩道	□ 遠隔授業対応	<u>週ごとの</u> 実 ラ得する。 ラ得する。 マリカーの。 アythono	つ到達目標 200020002000300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300300<li< td=""><td>□ 実務経験のある教員による授業 □ 実務経験のある教員による授業 □ 方を理解する。 □ 方と実践的シーケンサ制御技術を習 □ 方と実践的シーケンサ制御技術を習 □ 用いたシーケンス制御が分かる。 □ ままないでは、ままないではないでは、ままないでは、ままないではでは、ままないでは、ままないでは、ままないでは、ままないでは、ままないでは、ままない</td></li<>	□ 実務経験のある教員による授業 □ 実務経験のある教員による授業 □ 方を理解する。 □ 方と実践的シーケンサ制御技術を習 □ 方と実践的シーケンサ制御技術を習 □ 用いたシーケンス制御が分かる。 □ ままないでは、ままないではないでは、ままないでは、ままないではでは、ままないでは、ままないでは、ままないでは、ままないでは、ままないでは、ままない		
事前・事 授業の属 」 アクテ	属性・履値 - イブラーニ 回	す。	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー 図 ICT 利用 業内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路 グー回路 ケンサによるA I 定木モデル"	回意し、分かりや 00~16:00 Pしボタン横断歩追 モデルの開発① モデルの開発②	□ 遠隔授業対応	週ごとの 実 ラ得 ラ得 ラ リ ラ リ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ ラ	O到達目標 E習の進め 回路の読み ーケンサを Oscikit-le C作成でき	図 実務経験のある教員による授業 が方を理解する。 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 が用いたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。		
事前・事 授業の属 」 アクテ	属性・履値 - イブラーニ 回	す。	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー 図 ICT 利用 業内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路 グー回路 グー回路 サけhonによる A I 定木モデル" ythonによる A I 成分分析,ロジス	回意し、分かりや 00~16:00 TUボタン横断歩道 モデルの開発① モデルの開発② ディック回帰"	□ 遠隔授業対応	選 変 を 心 が し 変 シ ラ は の の の の の の の の の の の の の	D到達目標 図の進め 回路の読み 可路の読み でかい のScikit-le で作成でき のScikit-le での場を行	☑ 実務経験のある教員による授業 が方を理解する。 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 用いたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されて、決定木モデルのプローる。 されて、主成分分析とロジス なうプログラムを作成できる。		
事前・事 授業の属 □ アクテ	属性・履値 - イブラーニ 回	す。と T学す。 T学す。 オフィスア オフィスア 多上の区分 こング 週 1週 2週 3週 4週 5週 19 19 19 19 19 19 19 1	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー 図 ICT 利用 業内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路 グー回路 ケンサによるA I 定木モデル"	回意し、分かりや 00~16:00 Tしボタン横断歩道 モデルの開発① モデルの開発② ティック回帰" モデルの開発③	□ 遠隔授業対応	選 実 ラ得 ラ得 ラ得 ラ得 ラ得 ラ ア ア ア ア ア ア ア ア ア ア ア ア ア	O到達目標 E習の進め 回路の読み DSCikit-le C作成でき DSCikit-le DSCikit-le DSCikit-le DSCikit-le DSCikit-le DSCikit-le	図 実務経験のある教員による授業 が方を理解する。 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 用いたシーケンス制御が分かる。 されて、決定木モデルのプロー る。 されて、主成分分析とロジス おうプログラムを作成できる。		
授業の属	属性・履値 - イブラーニ 回	す。と マンマン マンマン オフィスア オフィスア ター ター ター ター ター ター ター タ	ボートの書き方に フー: 授業日 15: ワー 図 ICT 利用	田意し、分かりや 00~16:00 ロ~16:00 モデルの開発① モデルの開発② ディック回帰" モデルの開発③ こる画像認識"	□ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	週実 ラ得 専 Pyグ Pyデ Py認 バ理を心がご験 ダす ダす 用 tho A on グラ アン Py Ty Ty	回達目標 図路の読み 一ケンはit-le で作成できるののにはを ののにはを ののにはを ののにはを のならにはできる。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のなった。 のない。 のなった。 の。 のな。 のな。 のな。 のな。 のな。 のな。 のな。 のな。 のな。	図 実務経験のある教員による授業 が方を理解する。 か方を理解する。 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 か方と実践的シーケンサ制御技術を習 用いたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御が分がる。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がりがしている。 されたり、シーケンス制御がりない。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がりがない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 されたり、シーケンス制御がない。 はれたり、シーケンス制御がない。 はれたり、シーケンストロ		
事前・事受業の属 アクテ 受業計画	属性・履値 - イブラーニ 回	す。と ア・ア・ア・ススス オフィス分 1月 1月 1月 1月 1月 1月 1月 1	ボートの書き方に フー: 授業日 15: ワー 図 ICT 利用	世には、分かりや 00~16:00	□ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	成 実 ラ得 ラ得 専 PVグ PVデ PV認 バ理が 実を心 ご 験 ダす ダす 用 thラ thイ th識 ブ解で 験が 回。 回。 コ のな nvク ncを ルしき に しょ ロ の す で あっかっかっかい で いって で いって で かん nc の す に かん nc の nc	回達目標の 図ででは 図ででは 図でで のででは のででは のででは ででで のでで のでで のでで	図 実務経験のある教員による授業が方を理解する。 応方と実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンス制御が分かる。 さいたシーケンス制御が分かる。 さいたがって、主成分分析とロジスがつブログラムを作成できる。 に用いて、DeepLearningによる画像グラムを作成できる。 クイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成し、実行することがプログラムを作成し、実行すること		
事前・事授業の属□ アクテ 授業計画	属性・履値 - イブラーニ 回	す。と ファーマー マーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマーマー	ボートの書き方に フー: 授業日 15: フー プロー 図 ICT 利用 業内容 イダンス ーケンス制御 ダー回路 ーケンサによる I 定木モデル" ythonによる A I 成分析、ロジス ythonによる A I eppLearningによる I eppLearningによる 列プルソート, クッ	田意し、分かりや 00~16:00 TUボタン横断歩道 モデルの開発① モデルの開発② ティック回帰" モデルの開発③ こる画像認識" 時間計算量 イックソートプロク 別の測定	□ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応	週 実 ラ得 専 PVブ PV認 / 「理が 実 で。	O到達目標 図の読み 回路の読み 一ケンはikt-le のScikit-le のScikit-le のScikit-le のScikit-le のScikit-le のScikit-le のScikit-le のように のでは のでは のでは のでで ので ので ので ので ので ので ので ので ので ので ので ので	図 実務経験のある教員による授業が方を理解する。 応方を理解する。 応方と実践的シーケンサ制御技術を習出れたシーケンス制御が分かる。 こまれたシーケンス制御が分かる。 こまれを用いて、決定木モデルのプロである。 こまれを用いて、主成分分析とロジスなうプログラムを作成できる。 こまれて、DeepLearningによる画像グラムを作成できる。 クイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成できる。 クイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成し、実行することができる。		
事前・事授業の属 アクテ 受業計画	属性・履値 - イブラーニ 回	すごオフィスタ 10週 11週 11月 11月	ボートの書き方に フー: 授業日 15: 'ワー 図 ICT 利用 業内容 イケンス ーケン回路 グー回路 ーケンリにある I 定木モデル" ythonによる I I 成分分析, よる A I RepLearningによ 列プルソート, クケーログラム 実行時間	田舎 (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	□ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ □ 遠隔授業対応 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	或 実 ラ得 ラ得 専 Pyグ Pyデ Py認 バ理が 実で。 プで Cを で	O到達目標め 図路の読み - ケンikit-leう のKerasを のKerasを のKerasを のKerasを の大いた。 でははでいる。 ではなった。 ではいる。 では、 ではいる。 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、	図 実務経験のある教員による授業の方を理解する。 方と実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習った。 田いたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分がる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンス制御が分かる。 されたシーケンサ制御技術を習いた。 これたシーケンサ制御技術を習いまする。 これたり、実行時間を測定することができる。 「個と計算量の関係を考察することができる」 ことが関数による最小二乗法のプログラムを関数による最小二乗法のプログラムを関数による最小二乗法のプログラムを関数による関係を考察することが		
事前・事授業の属□ アクテ 授業計画	属性・履値 - イブラーニ 回	すごオフィスタ でィイス分 ファイスター	ボートの フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー	田では、 田では、	ですいレポートの作品 □ 遠隔授業対応 ② 遠隔授業対応 でラムの作成 でラムの作成 でラムの作成	成実 ラ得 ラ得 専 Pグ Pyデ Py認 バ理が 実で。 プで Cラ Cでを	O到達目標め O到達目機の IB の IB の	図 実務経験のある教員による授業の方を理解する。 方と実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンス制御が分かる。 ままれたシーケンス制御が分かる。 ままれたシーケンス制御技術を習った。 ままれたシーケンサ制御技術を習った。 ままれて、DeepLearningによる画像がラムを作成できる。 カイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成し、実行時間を測定することがいままた。 こと対した。ままれて、ことが見ないままれて、ことが見ないまる最小二乗法のプログラムを作成し、ままなのプログラムを作成し、ままな最小二乗法のプログラムを作成し、ままな最小二乗法のプログラムを作成し、ままな最小二乗法のプログラムを作成し、ままな最小二乗法のプログラムを作成し、ままな最小二乗法のプログラムを作成し、ままな最小二乗法のプログラムを作成し、ままな表もないますないますないますないますないますないますないますないますないますないます		
事前・事 授業の属 □ アクテ	高性・履信 - イブラーニ 回 1stQ	すごオフロ区 ファアア 大ク ファイス ファース ファース	ボートの (フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー (フー (フー (フー (フー (フー (フー (フー (フー (フー	留意し、分かりや00~16:00 TUボタン横断歩道 モデルの開発① ディック回帰" モデルの開発③ こる画像認識" ・時間計算量 イックソートプロク ・調の測定 ・調と計算量 ・コンはのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1が関数	ですいレポートの作品 で 遠隔授業対応 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成 で うかの作成	成 実 ラ得 ラ得 専 Pyグ Pyデ Py認 バ理が 実で。 プで Cラ Cで C成を ご 験 ダす ダす 用 thラ thイ th織 ブ解で 験き Lロき 言ム 言き 言でが しょ にる グる 語を 語る 語きが 「 je [回。回。回。」のかりのを ルノる 何。 ごん でん で。ごる	はたいでは、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、	図 実務経験のある教員による授業の方を理解する。 方を理解する。 方と実践的シーケンサ制御技術を習いたシーケンス制御が分かる。 空内を用いて、決定木モデルのプロでする。 これを用いて、主成分分析とロジスがフブログラムを作成できる。 これできる。 つイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成し、実行することが、上まに対し、大きによるといる。 のは、大きによる。 のは、たきによる。 の		
事前・事授業の属 アクテ 受業計画	高性・履信 - イブラーニ 回 1stQ	すごオフの 100 1	ボートの フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー: 授業日 15: フー	留意し、分かりや00~16:00 TUボタン横断歩道 モデルの開発① ディック回帰" モデルの開発③ こる画像認識" ・時間計算量 イックソートプロク ・調の測定 ・調と計算量 ・コンはのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1次関数 ・はいくのは、1が関数	ですいレポートの作品 □ 遠隔授業対応 ○ 遠隔授業対応 でラムの作成 でラムの作成 ・ 2次関数)プロ ・ プログラムの作 対)プログラムの作	成 選実 ラ得 ラ得 専 Pグ Pア PV認 バ理が 実で。 プで CラーCで C成似を ご 験 ダす ダす 用 thラ thイ th識 ブ解で 験き 「口き」言ム」言き言で曲から、 (で) 真 [回。 回。 回。 のかり のだ ルしき にる 「グる」語を言る 語きない でる (で) まっしゅ でん (で) まっぱい (で)	では、 の の では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、	図 実務経験のある教員による授業の方を理解する。 方を理解する。 方と実践的シーケンサ制御技術を習明による一方と実践的シーケンサ制御技術を習明にある。 田いたシーケンス制御が分かる。 これを用いて、決定木モデルのプロでする。 これを用いて、主成分分析とロジスがフログラムを作成できる。 これのできる。 クイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成できる。 クイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成し、実行することが、上ま行時間を測定することができる。 はまる最小工乗法のプログラムを作成で表のプログラムを作成できる。 による最小工乗法のプログラムを作成できる。		
事前・事受業の属 アクテ 受業計画	高性・履信 - イブラーニ 回 1stQ	すごオフの 1	ボート: フー: では、	田の一部では、日本のでは、日本のでは、日本のでは、日本では、日本では、日本では、日本では、日本では、日本では、日本の	ですいレポートの作品 □ 遠隔授業対応 でラムの作成 でラムの作成 プログラムの作 は)プログラムの作	成 実 ラ得 ラ得 専 Pグ Pゲーア認 バ理が 実で。 プで Cラ Cで C成似 最を ご 験 ダす ダす 用 thラ thイ th識 ブ解で 験き 「コき」言と言さ曲 終って 実 [回。回。」の は、の でんで、しょ。 でん で。 でる ラーの ま 回。 回。 でん で。 でるを ア	ではいていた。 一分にはでは、はいでは、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、では、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一分には、 一方に、 一一、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一方に、 一	図 実務経験のある教員による授業の方を理解する。 応方と実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習ったと実践的シーケンサ制御技術を習った。 定はいたシーケンス制御が分かる。 ではいたシーケンス制御が分かる。 ではいたシーケンス制御が分かる。 ではいて、主成分分析とロジスがつブログラムを作成できる。 ではいて、DeepLearningによる画像グラムを作成できる。 クイックソート法のアルゴリズムをプログラムを作成し、実行することがいま行時間を測定することができる。 はま行時間を測定することができる。 による最小二乗法のプログラムを作成できる。 による最小二乗法のプログラムを作成できる。		

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												
	試験		発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合詞	†			
総合評価割合	0		0	0	20	0	80	100)			
基礎的能力	的能力 0		0	0	20	0	40	60				
専門的能力	0		0	0	0	0	40	40				
分野横断的能力 0			0	0	0	0	0	0				