

科目名	制御理論						
科目名(英)							
単位数	1単位	時間数	28時間	担当者	山下 文夫		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	機器制御の基礎となるフィードバック制御。その中でも古典的であるが基礎的な制御方法であるPID制御に焦点を当て、制御の仕組みを学習する。また、レゴマインドストームを使用した自律走行ロボットのPID制御をC言語を使用して行うことにより、具体的なプログラムへの実装や走行テストによる細かなパラメータの調整方法を学習する。						
授業形式	講義: ○	演習: △	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
		○				機械制御におけるフィードバック制御の種類を説明できる	
		○				ON/OFF制御、PID制御を使ったプログラムを作成できる	
テキスト・教材 参考図書	なし						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1	フィードバック制御とは					
	2	On/Off制御とPID制御の違い					
	3	カラーセンサを使用したライトレースロボット					
	4	On/Off制御の実装					
	5	PID制御とは					
	6	P制御(理論)					
	7	P制御(プログラム実装)					
	8	I制御(理論)					
	9	I制御(プログラム実装)					
	10	D制御(理論)					
	11	D制御(プログラム実装)					
	12	PID制御(パラメータ調整)					
	13	競技会に向けたプログラム準備				プログラムを作成すること	
14	学内競技会						
評価方法	(1)ライトレースロボットのプログラムの実技テストを行う。(2)小テストを実施する。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	実技テスト		◎				60%
	小テスト		○				20%
	授業態度				○		20%
履修上の注意	高校程度の数学知識が有ることが望ましい						

科目名	分析・設計モデリング						
科目名(英)							
単位数	1単位	時間数	28時間	担当者	山下 文夫		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	組込みシステム開発の設計段階における設計手法を学ぶ。対象製品をハード／ソフトの構造物として捉えて分析しUMLを使って図として表現する。組込み業界向けのコンテストである「ETロボコン」のモデル提出を前提として実施する。						
授業形式	講義: ○	演習: △	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
	○					どのようなときにモデリングが必要なのかを説明できる	
	○					要件仕様の実現にあたり、モデリングを行い、UMLを使って表現ができる	
	○					ETロボコンの走行ロボットについてのモデリングができる	
テキスト・教材 参考図書	ダイアグラム別UML徹底活用 第2版(翔泳社)						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1	オリエンテーション、モデリングとは何か					
	2	UML基礎(ユースケース図)					
	3	UML基礎(クラス図)					
	4	UML基礎(ステートマシン図)					
	5	UML基礎(シーケンス図)					
	6	演習1ビデオカメラ(仕様理解、ユースケース図)					
	7	演習1ビデオカメラ(ユースケースの実現方法とオブジェクト図)					
	8	演習1ビデオカメラ(コミュニケーション図、クラス図)					
	9	演習1ビデオカメラ(シーケンス図)					
	10	演習2ETロボコン(モデル作成演習:ユースケース図、オブジェクト図)					
	11	演習2ETロボコン(モデル作成演習:コミュニケーション図、クラス図)					
	12	演習2ETロボコン(モデル作成演習:シーケンス図、ステートマシン図)				モデル図を作成する	
	13	演習2ETロボコン(モデル作成演習:製作物レビュー)					
14	演習2ETロボコン(モデル作成演習:製作物レビュー反映)						
評価方法	(1)定期試験(筆記)を実施する。(2)モデル図を提出する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	定期試験		◎				50%
	成果物		◎				50%
履修上の注意							

科目名	情報処理試験春期対策ⅡA						
科目名(英)							
単位数	3単位	時間数	46時間	担当者	志水、久家、今村、村上、古賀、相原、 晶添、藤澤、木村、打越、久保山、姫 野、西野、山下		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	情報システム科・情報システム専攻科・情報工学科・電子システム工学科・ネットワークセキュリティ科 2年						
授業概要	経済産業省主催 情報処理技術者試験の出題範囲に準拠し、各受験区分のレベルに応じた用語や知識の習得を行う。さらに演習問題を使用し、実践的な解答方法の演習を行う。						
授業形式	講義: ○	演習: ○	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
	○	○				試験範囲内の専門用語について学び、意味を説明することができる。	
		○				試験範囲内における様々なIT技術に関する仕組みについて説明することができる。	
テキスト・教材 参考図書	各受験区分で指示があります。						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1-5	IPAが提示するシラバスに掲載されている用語を理解し覚える。覚えた用語の定着のために、午前問題を中心とした演習を実施する。				確認テストの範囲の復習をしておくこと。	
	6	確認テスト				間違えた問題のやり直しを実施すること。	
	7-10	理解し、覚えた用語を実践的に使用する演習を、基礎的な難易度の午後問題を中心に実施する。				確認テストの範囲の復習をしておくこと。	
	11	確認テスト				間違えた問題のやり直しを実施すること。	
	12-15	理解し、覚えた用語を実践的に使用する演習を、応用的な難易度の午後問題を中心に実施する。				確認テストの範囲の復習をしておくこと。	
	16	確認テスト				間違えた問題のやり直しを実施すること。	
評価方法	(1)定期試験(筆記)を実施する。ただし、国家試験を定期試験とみなす。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	定期試験(筆記)	○	◎				100%
履修上の注意							

科目名	情報処理試験秋期対策ⅡA						
科目名(英)							
単位数	2単位	時間数	32時間	担当者	志水、打越、西野、久家、村上、柴内、木村(予定)		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員担当科目			
対象学科・学年	情報システム科・情報システム専攻科・情報工学科・電子システム工学科・ネットワークセキュリティ科 2年						
授業概要	経済産業省主催 情報処理技術者試験の出題範囲に準拠し、各受験区分のレベルに応じた用語や知識の習得を行う。さらに演習問題を使用し、実践的な解答方法の演習を行う。						
授業形式	講義: ○	演習:	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	目標	
	○	○				試験範囲内の専門用語について学び、意味を説明することができる。	
		○				試験範囲内における様々なIT技術に関する仕組みについて説明することができる。	
テキスト・教材 参考図書	各受験区分で指示があります。						
授業計画	回数	授業項目・内容			授業外学修指示		
	1-5	IPAが提示するシラバスに掲載されている用語を理解し覚える。覚えた用語の定着のために、午前問題を中心とした演習を実施する。			確認テストの範囲の復習をしておくこと。		
	6	確認テスト			間違えた問題のやり直しを実施すること。		
	7-10	理解し、覚えた用語を実践的に使用する演習を、基礎的な難易度の午後問題を中心に実施する。			確認テストの範囲の復習をしておくこと。		
	11	確認テスト			間違えた問題のやり直しを実施すること。		
	12-15	理解し、覚えた用語を実践的に使用する演習を、応用的な難易度の午後問題を中心に実施する。			確認テストの範囲の復習をしておくこと。		
	16	確認テスト			間違えた問題のやり直しを実施すること。		
評価方法	(1)確認テスト(筆記)を実施する。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	確認テスト	○	◎				60%
	出席状況・授業態度				◎		40%
履修上の注意							

科目名	マイコン演習ⅡA						
科目名(英)							
単位数	3単位	時間数	56時間	担当者	高橋 政博		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目	コンピュータ関係会社において プログラマーとして勤務		
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	H8/3694Fを搭載したマイコンボードを使用し、プログラムの作成からデバッグまでの流れを学習する。 最初はテキストに書かれているプログラムを打ち込んで動きを理解し、その処理を応用して提示される課題プログラムを作成する。プログラミング技術以外のマイコン仕様書の読み方を学習し、マイコンの仕組みを理解する。						
授業形式	講義: △	演習: ○	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
		○				C言語によるOSレス環境でのマイコン向けプログラムを新規作成できる	
		○				入出力割込み、LCD、A/D変換、タイマ割込みの処理を含むプログラムを実装できる	
		○				自分が作成したプログラムを説明できる	
テキスト・教材 参考図書	テキスト: H8/Tinyマイコン完璧マニュアル(CQ出版社) 使用機材: H8/3694F						
授業計画	回数	授業項目・内容			授業外学修指示		
	1-2	オリエンテーション、マイコン演習Ⅰ振り返り			マイコン演習Ⅰで作成したプログラムを見直しておく		
	3-4	単一モードによるA/Dコンバータプログラム			A/Dコンバータについて調査する		
	5-6	A/Dコンバータによる簡易電圧計					
	7-8	スキャンモードによるA/Dコンバータプログラム					
	9-10	サーミスタを使用した電子温度計					
	11-12	タイマ機能を利用した割込みプログラム(1)PWM信号とは			PWM信号について調査する		
	13-14	タイマ機能を利用した割込みプログラム(2)タイマWとは					
	15-16	タイマ機能を利用した割込みプログラム(3)タイマAとは					
	17-18	CPUファンコントローラの作成(1)					
	19-20	CPUファンコントローラの作成(2)					
	21-22	電子オルゴールの製作(1)					
	23-24	電子オルゴールの製作(2)					
	25-26	総合演習(1)					
27-28	総合演習(2)						
評価方法	(1)定期試験(筆記)を実施する。(2)課題を実施する。(3)出席状況を確認する。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	定期試験		◎				80%
	課題提出状況		○		○		10%
	出席状況				◎		10%
履修上の注意							

科目名	ロボット制御演習 I						
科目名(英)							
単位数	9単位	時間数	140時間	担当者	高橋 政博		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目	コンピュータ関係会社において プログラマーとして勤務		
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	ロボットを制御するソフトウェアの開発をチームで行う。授業後は組込み業界でメジャーなコンテストであるETロボコン大会に出場する。チーム開発による集団でのシステム構築を通して、コミュニケーション技術や責任感などを身に付ける。						
授業形式	講義: △	演習: ○	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
	○	○				要件定義、分析、設計、実装、テストの各工程で行う作業を説明できる	
		○				チームで行う開発作業の長所、短所を説明できる	
		○				ETロボコンに出場できるソフトウェアの開発を行うことができる	
テキスト・教材 参考図書	ダイアグラム別UML徹底活用(翔泳社)						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1-5	オリエンテーション、ETロボコン概要				過去のETロボコンの動画を見て、コース攻略のイメージを作っておく。	
	6-10	ルール確認				WBS作成技法について調べておく。	
	11-15	WBS作成・役割分担					
	16-20	スケジュール作成					
	21-25	開発環境構築					
	26-30	要件定義／コース理解、戦略方針					
	31-35	分析／通常走行モード、リカバリ走行モード					
	36-40	設計／タスク設計、入出力設計					
	41-45	実装／基本走行部分					
	46-50	実装／難所攻略部分					
	51-55	実装／結合作業					
	56-60	実装／最適化、調整					
	61-65	テスト／走行確認					
66-70	学内競技会／成果発表会						
評価方法	(1)授業の終盤に学内競技会を実施し、コース攻略の状況を確認する。(2)授業の終盤に個人別の成果発表会を実施し、目標設定・経過・修得技術を確認する。(3)授業での取組み状況を加味する。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	コース攻略状況		○				30%
	成果発表	○	○				30%
	授業取組み状況				○		40%
履修上の注意							

科目名	ロボット制御演習Ⅱ						
科目名(英)							
単位数	3単位	時間数	56時間	担当者	山下 文夫		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	人間型ロボットの会話動作や姿勢制御をプログラムで行う。基本機能を習得した後は総合演習としてロボットが自律的に動作する機能の開発を行う。						
授業形式	講義: △	演習: ○	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
		○				人間型ロボットの構造を説明できる	
		○				会話動作のプログラムを作成できる	
		○				モーション作成で動きを定義できる	
テキスト・教材 参考図書	人間型ロボット Palmi						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1-2	ロボット教材(palmi)の機能					
	3-4	開発環境のインストール					
	5-6	基本機能(会話動作)					
	7-8	基本機能(ステッピングレンズパターン)					
	9-10	基本機能(モーション作成)					
	11-12	基本機能(インターネット接続)					
	13-14	基本機能(人物検知)					
	15-16	基本機能(タイマー設定)				基本機能について復習をすること	
	17-18	総合演習(開発テーマ)					
	19-20	総合演習(動作仕様の作成)					
	21-22	総合演習(実装)					
	23-24	総合演習(実装)					
	25-26	総合演習(テスト)					
27-28	総合演習(発表)						
評価方法	(1)総合演習を実施し成果を発表する。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	成果物		◎				60%
	発表		○				20%
	授業態度				○		20%
履修上の注意							

科目名	車載ソフトウェア概論						
科目名(英)							
単位数	3単位	時間数	56時間	担当者	高橋 政博		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	自動車のエンジンを制御するECUを中心に、各種マイコン技術、およびマイコンが制御するセンサやアクチュエータについて学習する。						
授業形式	講義: ○	演習:	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
	○	○				各種エンジン、およびハイブリッドシステムで使用されるECUの制御について説明できる	
	○	○				走行安全制御で使用される技術について説明できる	
	○	○				ボディ制御で使用される技術について説明できる	
	○	○				各種センサの動作の違いについて説明できる	
○	○				アクチュエータの種類や動作の違いについて説明できる		
テキスト・教材 参考図書	図解 カーエレクトロニクス 上・下 (日経BP)						
授業計画	回数	授業項目・内容			授業外学修指示		
	1-2	カーエレクトロニクス基礎、ガソリンエンジン制御			2サイクルエンジン、4サイクルエンジン、ロータリーエンジンについて、違いを調査する		
	3-4	ディーゼルエンジン制御、ハイブリッドシステム制御			ガソリンエンジンとディーゼルエンジンの違いを調査する		
	5-6	変速機制御、各種運転支援システム			オートマチックとCVTの違いを調査する		
	7-8	ブレーキ制御、ステアリング制御、衝突安全制御			自動運転のレベルの違いを調査する		
	9-10	電子キー制御、車内システム制御					
	11-12	ヘッドライト・ワイパー制御、ソナー・周辺監視カメラ制御					
	13-14	カーナビゲーションシステム、通信制御					
	15-16	エンジンECUとボディ制御ECUの連携			ECUの変遷を調査する		
	17-18	様々なセンサとマイコン			センサの種類を調査する		
	19-20	センサの仕組み					
	21-22	様々なアクチュエータとマイコン			アクチュエータの種類を調査する		
	23-24	半導体素子					
	25-26	EMCがセンサに与える影響			EMCの種類を調査する		
	27-28	その他周辺技術					
評価方法	(1)定期試験(筆記)を実施する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	定期試験	◎	◎				80%
	課題提出状況	○	○		○		10%
	出席状況				◎		10%
履修上の注意							

科目名	一般教養ⅡA							
科目名(英)								
単位数	1単位	時間数	28時間	担当者	畠添 正和			
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目				
対象学科・学年	電子システム工学科 2年							
授業概要	就職筆記試験における「SPIテスト」の対策を行う。 (1)非言語分野:前期は、計算を「基本通りに行い」答えを求める手順を確認する。⇒ 求めた答えと一致する「選択肢」を選択する。SPIテキスト(非言語分野)の未消化分は、後期に継続して行う。 (2)言語分野:出題パターンの確認及び練習問題を演習する。							
授業形式	講義: ○	演習:	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△			
学習目標 (到達目標)	言語情報	知的技能	運動技能	態度意欲	その他	目標		
	○	○				言語分野・非言語分野の問題に対して解答を説明できる		
テキスト・教材 参考図書	最新最強のSPIクリア問題集(成美堂出版)							
授業計画	回数	授業項目・内容			授業外学修指示			
	1	就職筆記試験について数学分野(1回目)						
	2	数学分野(2回目)						
	3	SPIテキストの構成・内容の確認、国語1(二語の関係①)テキストの数学1の内容確認・練習問題						
	4	国語2(二語の関係②)数学分野(3回目)			前期 数学分野の進行順序 数学1. 仕事算 数学1-1. 水槽算 数学2. 鶴亀算 数学2-1. 連立方程式の練習問題 数学 その他1. 濃度算 数学3. 損益算 数学4. 速さ・時間・距離 数学4-1. 通過算 数学4-2. 流水算 数学19. 参考問題 その他2. 年齢算 数学5. 場合の数 数学6. 確率 (数学7~18は、後期に実施します)			
	5	国語3(文法)数学分野(4回目)						
	6	国語4(語句の意味)数学分野(5回目)						
	7	小テスト(数学1. ~ 数学4-2)						
	8	小テスト 返却&解説国語5(短文の穴埋め)、数学分野(6回目)						
	9	国語6(文章整序)数学分野(7回目)						
	10	国語7(空欄補充)数学分野(8回目)						
	11	国語8(長文読解)、国語9(参考問題)数学分野(9回目)						
	12	数学分野(10回目)						
	13	数学分野(11回目)						
14	数学分野(12回目) 定期試験対策							
評価方法	(1)授業の中で小テストを1回実施する。(2)定期試験(筆記)を実施する。 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、S(90点以上)・A(80点以上)・B(70点以上)・C(60点以上)・D(59点以下)とする。							
		言語情報	知的技能	運動技能			態度・意欲	その他
	定期試験	◎	◎				40%	
	小テスト	◎	◎				40%	
	出席状況・授業態度				◎		20%	
履修上の注意	2/3以上の出席がない場合は単位を付与しない。							

科目名	就職実務 I A						
科目名(英)							
単位数	1単位	時間数	28時間	担当者	山下 文夫		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	次年度就職に向けて、スムーズな就職活動ができるように前期の準備を行う。 業界研究や職種研究を通じて、将来の働くイメージを具体的に描いていく。 企業研究の方法を知り、受験したい企業を選択する。 履歴書(業界・職種志望理由、自己PR他)を作成する。						
授業形式	講義: ○	演習: △	実習:	実技:	※ 主たる方法:○ その他:△		
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
	○					IT業界の特徴を説明できる	
	○	○				業界と職種の志望理由を述べることができる	
		○				就職採用試験に提出する履歴書が準備できる	
テキスト・教材 参考図書	就職活動ガイドブック(麻生塾オリジナル)						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1	就職の目的 / 働くこと、社会人基礎力の理解					
	2	業界研究1					
	3	業界研究2					
	4	業界研究3					
	5	業界研究4					
	6	職種研究1					
	7	職種研究2					
	8	職種研究3					
	9	業界・職種志望動機まとめ1					
	10	業界・職種志望動機まとめ2				「業界の志望動機」「職種の志望動機」のレポートを作成すること	
	11	企業研究1					
	12	企業研究2					
	13	履歴書作成1					
	14	履歴書作成2				「履歴書の下書き」についてのレポートを作成すること	
評価方法	(1)レポート課題提出 (2)授業の出席状況・授業態度 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準は、R(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	レポート課題	◎	○				50%
	出席状況・授業態度				◎		50%
履修上の注意	出席が10回(全14回)に満たない場合は単位認定できない。						

科目名	GCB II						
科目名(英)							
単位数	1単位	時間数	16時間	担当者	山下 文夫		
実施年度	2019年度	実施時期	前期	実務家教員 担当科目			
対象学科・学年	電子システム工学科 2年						
授業概要	「志の教育」を通して、以下の3つの力を持つグローバルシティズンを目指す ・歴史の理解とグローバル化を見据えた広い視野・知識と深い洞察力 ・未来からの反射を踏まえた自分像に向けて自己を革新する成長力 ・与えられた環境で可能性を見出し、貢献する行動力						
授業形式	講義:	○	演習:		実習:		
				実技:		※ 主たる方法:○ その他:△	
学習目標 (到達目標)	言語 情報	知的 技能	運動 技能	態度 意欲	その他	目標	
		○		○		考えることの大切さを知る	
		○		○		自分の言葉で伝える大切さを知る	
		○		○		目標の大切さ、志の大切さを知る	
				○		行動する大切さに気づく	
テキスト・教材 参考図書	麻生情報ビジネス専門学校 グローバルシティズンベーシックII 志の教育						
授業計画	回数	授業項目・内容				授業外学修指示	
	1	グローバルシティズンと志				振り返りレポート	
	2	なぜ志を立てることが大切なのか				振り返りレポート	
	3	自己を知る				振り返りレポート	
	4	伝える力を学ぶ(1)				振り返りレポート	
	5	伝える力を学ぶ(2)				振り返りレポート	
	6	与えられた一度の人生に感謝し、志高く生きる				振り返りレポート	
	7	自己の大切さと責任を自覚する				振り返りレポート	
	8	GCB IIを受講して、私が感じたこと・気づいたこと・学んだこと				振り返りレポート	
評価方法	(1)レポートを数回実施する (2)授業態度 (3)出席状況 以上を下記の観点・割合で評価する。 成績評価基準はR(60点以上)・D(59点以下)とする。						
		言語情報	知的技能	運動技能	態度・意欲	その他	評価割合
	レポート		○		◎		80%
	出席状況・授業態度				◎		20%
履修上の注意	出席が6回(全8回)に満たない場合、または、レポートがすべて提出されていない場合は単位認定できない。						