

登録コード	A3446300	開講年度	2026				
授業科目	樹木医総合演習					担当教員	城田 徹央
英文授業名	Practices of Tree doctor						上原 三知
単位数	1	講義期間	前期(集中)	曜日・時限	集中・不定期	対象学生	3年生
講義室	農学部12番講義室			授業形態	演習	遠隔授業科目	
備考							
信大コンピテンシー	非該当						
(1)授業の達成目標	授業で得られる「学位授与の方針」要素					⇔	【授業の達成目標】
	2022Aカリ, 2021Aカリ, 2020Aカリ, 2019Aカリ						
	【2022年度以前カリキュラム対象】専門的な知識や研究能力を修得している					⇔	樹木の被害、保護、診断・処置に関する専門的な知識を有している。
	2026A3編(24A), 2025A3編(23A), 2024Aカリ, 2023Aカリ						
	【2024年度以前カリキュラム対象】専門的知識や研究能力を基礎としての確かな情報を収集・理解し、発信できる能力を修得している。					⇔	樹木の被害・保護に関する専門的な知識を有し、健全度に関する情報を集め、的確な診断・処置の方法を理解できる。
(2)授業で学べる「テーマ」	地域運営、芸術文化、環境共生						
(3)全学横断特別教育プログラム							
(4)授業の概要	樹木医学では、樹木・森林を対象に、衰退度調査と診断を通じて必要な維持管理手法の提案を行います。この実習では樹木の衰退度の調査方法を学んだ上で、衰退木の実地検分、保存樹の実地検分により、樹木医に必要な技術と知識を習得します。第2回では、樹病学および昆虫学にお詳しい専門家を講師に迎え演習を行います。第3回では、樹木医の実務経験を有する企業の方をお招きして演習を行います。						
(5)授業計画	集中授業で実施（一部、日程が変更になることがあります。御注意ください。） 1日目（8/7 金）：外観による樹木診断（生態・生理分野，城田） 2日目（8/8 土）：保存樹とその維持管理手法の検分（造園分野，上原） 3日目（8/9 日）：松枯れ被害の実地検分と森林害虫の捕獲・同定（昆虫・動物分野、外部講師） 、授業アンケート ・1日目はPBL（Problem Based Learning、課題解決型授業）の形式で実施します。 ・各実施日とも1コマ目から4コマ目までの実施予定です。 ・場合により上記の日程に入れ替えがあります。						
(6)自主学習の指針	短期間でレポートを作成してもらいます。実習中に観察されたことの多くをメモとして残し、図書館等の資料と対応させてください。						
(7)成績評価の基準	レポートの論理性，多角的視点，バランスを評価します。レポートの内容によって合計100点で以下の基準によって評価します。秀：90点以上，優：80～89，良：70～79，可：60～69，不可：59点以下。						
(8)事前事後学習の内容	事前学習は特に必要ではありませんが，事後に多くの関連事項を自主学習してください。						
(9)テストやレポートの予定	テストは行わず、全てレポートによる評価を行います。欠席した場合のレポート提出は認めません。						
(10)成績評価の方法	毎回，レポートを提出していただきます。レポートの内容により総合点を算出します。 60点～：基本的な樹木の見方が身についている。 70点～：樹木の健康状態を診断できる 80点～：樹木の健康状態を診断でき人間生活におけるリスクを評価できる 90点～：樹木の健康状態を診断でき欠点の修復にあたり必要な知識を身につけている						
(11)質問、相談への対応および連絡先	授業全体の説明は城田まで、各内容については担当教員まで、それぞれお問い合わせください。成績等については全て城田が窓口となります。						
(12)履修上の注意	演習の都合上、全てに出席することが単位修得の前提です。出席が全体の3/4に相当する時間を満たない場合、不可とします。なお、バスで移動する日の授業では、出発に間に合わない場合、その日の授業は全て欠席となります。 森林生態学、造園学、野生植物生態基礎演習の単位修得を履修の前提とします。加えて、関連する森林生態学演習の履修を強く奨励します。						
【教科書】	当日資料を配布します。						
【参考書】	「樹木医必携」日本樹木医会編，2010 「樹木医学」鈴木和夫編著，1999 「最新・樹木医の手引き（改訂3版）」日本緑化センター，2006 「森林保護学」鈴木和夫編著，2004 「造園施工管理」日本公園緑地協会他編，2005 「緑化樹木ガイドブック」日本緑化センター・日本植木協会編，2009						