

Hållbar utveckling – värderingar, världsbilder och visioner VT-17

Studentlett seminarium

Onsdagen den 24e april kommer vi ha ett seminarium som ni som studenter har ansvar för att planera och leda. Upplägget för seminariet kommer att se ut enligt följande

9.15 – 10.00 Pass 1

10.15 – 11.00 Pass 2

11.15 – 12.00 Pass 3

Ni har alltså 45 min till ert förfogande

Tänk även på att alla i gruppen ska vara aktiva under seminariet, dela upp instrueringstiden mellan er och de/den som inte leder ett moment ska medverka som deltagare.

Syftet med tillfället är att ni som grupp ska få möjlighet att dela med er av insikter, lärdomar och frågeställningar som har kommit upp genom er läsning. Ni ska utgå från er bok och tillhörande artiklar samt relevanta föreläsningar. Om ni vill presentera något innehåll från er läsning rekommenderar vi att ni gör det både interaktivt och kreativt. Det finns en mängd olika sätt man kan presentera texter eller teman kortfattat, använd er av film, bilder, rollspel, recensioner, panelsamtal, debatt, gestaltning, pecha kucha etc. The sky is the limit! Vi vill dock poängtera att tillfället i första hand bör bestå av aktiva moment där deltagarna får chans att på något sätt ta sig ann och arbeta interaktivt med ett eller flera teman från er läsning. En bra fråga att utgå ifrån kan vara: ”Hur kan man på bästa sätt lära sig något om centrala teman i det vi har läst?”

Utöver dessa instruktioner står ni helt fria att designa och genomföra seminariet så som ni vill.

Att planera och leda seminariet är även en träning inför den workshop som ni kommer att hålla under hållbarhetsfestivalen, då utifrån på er individuella fördjupning. Ni kan även ta inspiration från tillfällena ni höll för HUB angående filmerna ni såg. Detta är ett moment där ni kan ta med era lärdomar från det tillfället till detta. Ta det här tillfället i akt att prova på några spännande idéer i den stöttande och uppmuntrande miljö som vi gemensamt i klassen strävar efter att skapa.

Hör gärna av er med frågor!

/Emil & Gustav