

教育課程等の概要

(工学研究科ロボット理工学専攻 (修士課程))

科目区分	授業科目の名称	配当年次	単位数			授業形態			専任教員等の配置					備考	
			必修	選択	自由	講義	演習	実験・実習	教授	准教授	講師	助教	助手		
特別研究	特別研究 A (研究指導)	1前	2	—	—	○	—	—	8	—	2	1	—	—	
	特別研究 B (研究指導)	1後	2	—	—	○	—	—	8	—	2	1	—		
	特別研究 C (研究指導)	2前	—	2	—	○	—	—	8	—	2	1	—		
	特別研究 D (研究指導)	2後	—	2	—	○	—	—	8	—	2	1	—		
	小計 (4科目)	—	4	4	0	—	—	—	8	0	2	1	0	0	—
基礎科目	ロボットプログラミング	1前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—	
	ロボット動力学	1後	—	2	—	○	—	—	2	—	—	—	—	兼1	
	ロボットシステム制御学	2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	兼1	
	実践英語 A	1前	2	—	—	—	○	—	—	—	—	—	—	兼1	
	実践英語 B	1後	2	—	—	—	○	—	—	—	—	—	—	兼1	
小計 (5科目)	—	4	6	0	—	—	—	3	0	0	0	0	0	兼2	—
専門科目	モーションロボティクス	ロボットメカトロニクス	1・2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—
		ロボットアクチュエータ	1・2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—
		ロボットモーション演習	1・2後	—	2	—	—	○	—	2	—	—	1	—	—
		小計 (3科目)	—	0	6	0	—	—	—	3	0	0	1	0	0
	コンピュータロボティクス	ロボットインテリジェンス	1・2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—
		自律エージェント・ロボティクス (群作業ロボット工学)	1・2後	—	2	—	○	—	—	—	—	1	—	—	—
		システム神経科学特論	1・2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—
		ロボットビジョン演習	1・2後	—	2	—	—	○	—	1	—	1	—	—	—
	小計 (4科目)	—	0	8	0	—	—	—	2	0	2	0	0	0	—
	システムロボティクス	ロボット・インテグレーション (ロボットシステム設計)	1・2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—
応用システムロボティクス (医療・福祉・農業・林業ロボット)		1・2後	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼2	
システム最適設計		1・2前	—	2	—	○	—	—	1	—	—	—	—	—	
ヒューマン・ロボットインタラクション演習		1・2後	—	2	—	—	○	—	1	—	—	1	—	—	
小計 (4科目)	—	0	8	0	—	—	—	2	0	0	1	0	兼2	—	
研究科共通	高速現象と可視化技術	1・2後	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	工業数学特別講義	1・2前	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	情報数理工学特別講義	1・2前	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	原子力工学特別講義	1・2後	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	技術英語特別講義 A	1・2前	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	技術英語特別講義 B	1・2後	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	科学技術史	1後	—	2	—	○	—	—	—	—	—	—	—	兼1	
	小計 (7科目)	—	0	14	0	—	—	—	0	0	0	0	0	兼6	—
合計 (27科目)	—	8	46	0	—	—	—	8	0	2	1	0	兼10	—	

学位又は称号	修士（工学）	学位又は学科の分野	工学関係	
卒業要件及び履修方法		授業期間等		
大学院工学研究科ロボット理工学専攻修士課程の修了要件は、本課程に2年以上在学し、指導教員の指導のもとに、必修科目及び選択科目を含めて30単位以上修得し、かつ、必要な研究指導を受けた上で修士論文を提出して、その審査及び試験に合格することとする。ただし、優れた成績を上げた者については、在学期間は1年以上でよい。		1 学年の学期区分	2 学期	
		1 学期の授業期間	1 5 週	
		1 時限の授業時間	9 0 分	