

# 目 次

1.	中部大学・工学部・大学院工学研究科の沿革	p.1
	（1）中部大学の沿革	p.1
	（2）工学部・大学院工学研究科の沿革	p.1
2.	設置の趣旨及び必要性	p.2
	（1）設置の趣旨	p.2
	（2）設置の必要性	p.2
	（3）教育研究上の理念、目的	p.4
	（4）人材養成の目標—どのような人材を養成するのか。	p.4
3.	研究科、専攻の名称及び学位の名称	p.5
	（1）研究科の名称	p.5
	（2）専攻の名称	p.6
	（3）学位の名称	p.6
4.	教育課程の編成の考え方及び特色	p.6
5.	教員組織の編成の考え方及び特色	p.8
6.	教育方法、履修指導、研究指導の方法及び修了要件	p.9
	（1）教育方法及び履修指導	p.9
	（2）研究指導の方法	p.9
	（3）修了要件	p.10
	（4）履修モデル	p.11
	（5）研究の倫理審査体制	p.12
7.	施設・設備等の整備計画	p.12
	（1）校地、運動場の整備計画	p.12
	（2）校舎等施設の整備計画	p.13
	（3）図書等の資料及び図書館の整備計画	p.13
8.	基礎となる学部との関係	p.14
9.	入学者選抜の概要	p.15
10.	管理運営	p.16
11.	自己点検・評価	p.16
12.	情報の公表	p.17
13.	教育内容等の改善を図るための組織的な研修等	p.18
	（1）新任教員に対するFD活動	p.18
	（2）全教員に対するFD活動	p.18
	（3）学生の授業評価によるFD活動	p.19
	（4）教育活動改善に係る教員顕彰制度の導入	p.19
	（5）スタッフ・ディベロップメント（SD）研修	p.19

## 設置の趣旨等を記載した書類

### 1. 中部大学・工学部・大学院工学研究科の沿革

#### (1) 中部大学の沿革

学校法人中部大学は、昭和13年12月にその前身である名古屋第一工学校を開設して以来、約80年の歳月を経て、現在、中部大学に、工学部、経営情報学部、国際関係学部、人文学部、応用生物学部、生命健康科学部、現代教育学部の7学部及び工学研究科、経営情報学研究科、国際人間学研究科、応用生物学研究科、生命健康科学研究科、教育学研究科の大学院6研究科を設置し、併せて中部大学第一高等学校、中部大学春日丘高等学校、中部大学春日丘中学校を擁する総合の学園となっている。

中部大学は、「**不言実行一あてになる人間**」の育成を建学の精神として、「豊かな教養、自立心と公益心、国際的な視野、専門的能力と実行力を備えた、信頼される人間を育成するとともに、優れた研究成果を挙げ、保有する知的・物的資源を広く提供することにより、社会の発展に貢献する。」ことを基本理念として、上記の学部、研究科に加え教育研究・社会貢献に関わる中部高等学術研究所、センター等を置いて教育研究・社会貢献に邁進している。

#### (2) 工学部・大学院工学研究科の沿革

**中部大学工学部**は、昭和39年4月に中部工業大学（昭和59年4月に中部大学に名称変更）設立と同時に設置され、大学院工学研究科は、工学部を基礎として昭和46年4月に設置された。

現在、**工学部**は、機械工学科、電気電子システム工学科、都市建設工学科、建築学科、応用化学科、情報工学科、ロボット理工学科及び宇宙航空理工学科の8学科で構成され、**大学院工学研究科**は、機械工学専攻、電気電子工学専攻、建設工学専攻、応用化学専攻、情報工学専攻及び創造エネルギー理工学専攻の博士課程6専攻並びにロボット理工学専攻の修士課程1専攻で構成され、工学関係分野の教育研究活動を展開している。

大学院工学研究科（博士前期課程、博士後期課程）は、科学技術の利用がグローバル化するに伴い、広範囲の基礎知識と高度な専門知識が工学分野で益々必要となっている状況下において、幅広い視野と基礎知識、高度な専門知識とその応用力を修得し、時代の要請に応え、更に時代を先取りする工学的技術開発とそれを支える基礎学理の教育研究を行って、地域社会から国際社会に至るまでの広い分野において柔軟に活躍でき、人類福祉の増進に貢献できる技術者、研究者を育てることを目的としている。

博士前期課程では、技術・研究開発でプロジェクトリーダーとして活躍でき、工学的技術と基礎学理を維持発展させる高度な技術者の育成を、博士後期課程では、新たな工学的技術とその基礎学理を創造的に発展させる能力のある研究者及び教育者の育成をそれぞれ主目的としている。

## 2. 設置の趣旨及び必要性

### (1) 設置の趣旨

現代社会において、ロボットは、産業用ロボットだけでなく、ペットロボットやクリーナーロボットなど家庭において一般に用いられ、高齢者や障害のある者に対しての身体機能の支援や再建に用いられ、更には、医療、宇宙産業などの広範な領域で必要とされている。これからは、単なる道具、機械としてのロボットから形を変えて人間社会の中に浸透し、**人とロボットが共存する社会**が形成されていく時代となっている。特に我が国では、高齢化が進む中、農業や林業などでの労働力の不足をどのように解決していくかは重要な課題であり、今まさに、幅広い科学分野の知識を備えたロボットエンジニアを世に送り出すことが、社会からの喫緊の要請である。

そこで、本学では、**ロボット共存社会**を実現させることができるように、質の高い技術者を育成することを目指し、本分野の基礎となる物理、機械、電気電子、情報系の素養に関する教育と制御・メカトロニクスを含むロボットに関する基礎的な教育を行い、これらを基盤とする複合的な分野である**新しいロボット技術**（人間生活に直結した医療・バイオ関係の介護、診断、治療用のロボットや農林業用ロボット、産業用ロボット）に関する教育研究を行うために、平成26年4月に工学部ロボット理工学科、平成30年4月に工学研究科ロボット理工学専攻修士課程を設置して、未来志向型の技術開発ができるロボットに関する技術者の育成に取り組んでいる。ロボット理工学専攻は、修士課程の設置をもって完成するものではなく、**ロボット関連分野における高度な専門性を備えた教育・研究者を育成**することを目標として、**修士課程完成後に博士課程への課程変更**を実現し、新産業革命の中核に位置づけられている我が国のロボット産業界やロボット関連産業界からの社会的要請に応えようとするものである。

### (2) 設置の必要性

現代のロボットは、ペットロボットやロボットクリーナーのような形で家庭に浸透し、医療現場ではダヴィンチに代表される手術ロボットや胃カメラの進化形としてのロボットカプセル、宇宙開発では日本が誇る「はやぶさ」に代表される探査ロボット、日本が世界をリードするヒューマノイドロボットなど、広範な領域に様々な形で進出している。

ロボットは、これからの自動車（自動運転のような次世代自動車）や家電製品と同じように、**多機能や適応機能を実現するためにコンピュータ制御をベースとしたシステム設計を基盤**としてつくられていくと考えられる。ロボット工学は、情報工学とはコンピュータを基盤とする点では共通性があるものの、ロボットのボディを制御し、実際の運動や力学的仕事、さらには様々なモダリティでの人間とのインタラクションを通して、役に立つ仕事を行い社会における役割を果たしていくロボットを設計・制御する工学である。その要素技術の範囲は、従来の工学分野を横断するものであるが、最終的にロボットというシステムを設計するということは、要素のシステムへの統合化とそのた

めのスキルが重要である。

本学では、ロボットの要素技術とそれが統合されたロボットシステムを理解し、ロボットのプログラム開発を含む運用・利用やロボットシステムの設計開発を行うことができるエンジニアの育成という社会的要請に応えるために、平成30年4月にロボット理工学専攻修士課程を設置したところであるが、ロボット理工学専攻の基礎をなす専門3領域（機械系、電気電子系、情報系）とシステム統合化に関する大学院教育を実施し、新たな分野を創成し、牽引できる総合的で高度な専門性と研究能力及び教育能力を兼ね備えた教育研究者を育成するには2年間の修士課程の学修では限界があり、修士課程での学修を基盤としつつ、より包括的で高度な学修を積み上げるため、修士課程に引き続いて3年間の博士課程での学修が必要である。そこで、本専攻を更に発展させ、既設の修士課程を博士前期課程と位置づけ、一貫した教育カリキュラム・学位プログラムによる博士課程教育を確立し、新しいロボットの開発に加え自動車や家電製品の高機能化、高付加価値化が求められている日本の産業に対し、ロボット技術とシステム統合化技術によって寄与できる国際的レベルの高度な教育・研究者の養成を行うために、工学研究科にロボット理工学専攻博士課程の設置を必要としている。

また、中部地区は自動車、工作機械、精密機械、航空機部品をはじめとする我が国随一の「ものづくり圏」の工業地帯であるとともに、これらの産業を支えている企業は、いずれもロボット共存社会に対応しようとしていることからわかるように新世代のロボット産業の中核にならんとしている地区でもある。

さらに、愛知県のロボット産業の現状（ロボット製造業の製造品出荷額等、事業所数、事業者数は、いずれも全国1位）、製造品出荷額等の推移（長年全国1位を維持）、国内市場規模の推計（医療や介護・福祉等のサービス分野で使われるロボット中心に市場に大きく拡大する見込み。）等からも、愛知県は、自動車、航空宇宙に次ぐ第3の柱として次世代ロボット産業を大きく育てていくことを目指し、平成26年に「あいちロボット産業クラスター推進協議会」を立ち上げ、当地域を世界に誇れるロボット産業拠点として発展させることに力を入れている。また平成30年4月には、新たなビジネスモデルで急成長する「スタートアップ企業」を産学官で一体的に生み出す仕組みづくりとして、あいち自動運転推進コンソーシアム、あいちロボット産業クラスター推進協議会、大学・商工会議所等の地域連携ネットワークを基盤として、次世代産業分野の共同事業体「あいちスタートアップ・エコシステム」をキックオフし、この分野の高度な人材育成が益々期待されている。

この博士課程の設置は、中央教育審議会答申の「グローバル化社会の大学院教育～世界の多様な分野で大学院修了者が活躍するために～（平成23年1月）」、「未来を牽引する大学院教育改革～社会と協働した「知のプロフェッショナル」の育成～（審議まとめ）」等の趣旨を踏まえ、高度な専門的知識・研究能力の育成のみならず、専門以外の分野の幅広い知識、他者と協働する力、自ら課題を発見し解決に挑む力の醸成にも応え、大学院教育の実質化を図るものである。

## 資料1 愛知県のロボット産業の振興・あいち産業労働ビジョン2016-2020

### 資料1-2 愛知県のロボット産業の概況

#### (3) 教育研究上の理念、目的

ロボット理工学専攻は、ロボット理工学の基礎となるロボット動力学、ロボットプログラミング、ロボットシステム制御学、実践英語の基盤的専門知識を修得させるとともに、**モーションロボティクス、コンピュータロボティクス、システムロボティクスの専門領域に関する教育研究**を行い、我が国が直面する産業と人材に関わる諸課題である、若年労働者不足を補い、新産業革命の核となるべきロボット技術を発展させ、**ロボット産業を支え、ロボットイノベーションを起こすことのできるグローバルな教育研究者及び高度な研究能力を有する専門技術者を育成**することを教育研究の基本理念、目的とする。

#### (4) 人材養成の目標—どのような人材を養成するのか。

ロボット理工学専攻では、**ロボット理工学の基礎となるモーションロボティクス、コンピュータロボティクス、システムロボティクスの領域の専門知識・技術並びにそれらの応用力**を修得するとともに、ロボットを通して新しい機能を実現するための創造的な開発と応用に必要な研究・技術開発能力を研鑽し、**新産業革命の核として活躍できる、高度な専門職業人、教育研究者、高度な専門技術者等**を育成する。

そのため、ロボットプログラミング、ロボット動力学、ロボットシステム制御学をベースに、モーションロボティクス、コンピュータロボティクス、システムロボティクス領域の専門知識・技術を学修し、次世代ロボット技術の研究開発に従事できる先端的、創造的、学際的な専門知識・技術を修得させる。更に、研究指導などの実践的教育活動を通じて自ら課題を発掘し、その解決を行う能力を養成する。

**博士前期課程（修士課程）の教育目標**として、次の4点を掲げている。

##### ① 専門領域の高度の学識・技術の修得

ロボット理工学の基礎科学を理解し、モーションロボティクス分野、コンピュータロボティクス分野、システムロボティクス分野の**特定専門領域における高度の学識・技術を修得**する。

##### ② 周辺領域の幅広い学識・技術の修得

ロボット理工学の専門的な知識だけでなく、関連する学際的な領域の**幅広い学識・技術を修得**する。

##### ③ 問題解決能力の修得

修得した高度な学識・技術を活かして物事を多面的にとらえ、判断することによって、既に存在する課題だけでなく**新たな課題を発見し、その課題解決に対して積極的に計画立案し、解決策を実施し、その結果を評価して更なる改善に結びつけることができる姿勢・態度・能力を修得**する。

④ コミュニケーション能力の修得

多分野の専門家と協力して課題を解決に導く能力、及び成果を国内はもとより国際的に発表できる英語力、プレゼンテーション力を修得する。

**博士後期課程では、**こうした博士前期課程（修士課程）における体系的な基盤教育の上に積み上げていく、学生一人一人に応じた高度な教育プログラムを通じて、次の教育目標を設定し、博士論文を完成させる体系的な教育課程とすることを目指している。

① 専門領域の最高度の学識・技術の修得

ロボット理工学領域のモーションロボティクス分野、コンピュータロボティクス分野、システムロボティクス分野の特定専門領域における最高度の学識・技術を修得する。

② 周辺領域の幅広い学識・技術の修得

自らが携わる特定の専門研究分野以外の周辺学術領域における幅広い学識・技術を修得させ、豊かで深い人間性を備え高い見識を有する最高度の技術者・研究者を育成する。

③ 最高度の問題解決能力の修得

次世代ロボット技術における特定の専門領域の研究の遂行を通じて、先端的、創造的、学際的な専門知識・技術を開発し、課題解決能力を修得する。

④ 最高度の研究能力の修得

ロボット理工学分野の特定専門領域において、最高度の学識・技術を修得する過程で、普遍的で最高度の研究を遂行し、国際的にも認められ、その学問領域の後継者としてふさわしい能力を修得する。

以上の知識・技術を修得することで、広い学問領域の科学に習熟し、かつ高い専門性を持ち、直面する様々な諸課題を解決することができる能力を身に付けた教育研究者、高度な専門技術者は、ロボットの研究開発や生産拠点を形成し、新技術・新製品を創出していくことにより、世界に誇れるロボット産業などで活躍することが期待できる。

なお、**本専攻の教育研究の基本理念**を表す図を**資料 2**として添付した。

### 3. 研究科、専攻の名称及び学位の名称

#### (1) 研究科の名称

##### 工学研究科 (Graduate School of Engineering)

本研究科は、工学部 7 学科、中部高等学術研究所及び超伝導・持続可能エネルギー研究センターを基礎として、機械工学、電気電子工学、建設工学、応用化学、情報工学及び及び創造エネルギー理工学専攻の 6 専攻（博士前期・後期課程）並びに平成 30 年設置のロボット理工学専攻（修士課程）で工学関係分野を対象として既に設置されているので、工学研究科の名称としている。

## (2) 専攻の名称

### ロボット理工学専攻 (Department of Robotic Science and Technology)

ロボット理工学専攻は、工学部ロボット理工学科を基礎としており、同学科では、人や社会に役立つロボット技術を育てるには、細分化された単一の技術でなく、人・機械・情報系が融合・複合した新しい分野の開拓が必要になっていることを踏まえ、**理学的素養をベースとした複合的な工学分野の新しいロボット技術の教育**を目指し、数理科学や物理学などをベースに、センサを司る**電子デバイス領域**、頭脳を司る人工知能・制御領域、モータなどの駆動部を司る**アクチュエータ領域**、生体機構の知見に基づくロボット構造を司る**機械領域**、運動支援やリハビリテーションなど実社会への応用を目指す**福祉・生体領域**など、**広範な理学・工学及び医学を融合・複合した特色ある専門教育課程を編成**している。

ロボット理工学専攻では、ロボット理工学科の教育目標の更なる高度化を図り、ロボットイノベーションを起こす高度な専門職業人を養成することを目的としている。

それゆえ、本専攻の教育目的、育成する人材像、及び教育課程の整合性に鑑み、**ロボット理工学専攻**の名称が最も適切であると判断した。

## (3) 学位の名称

ロボット理工学専攻博士後期課程の修了生に対しては、**博士（工学）(Doctor of Engineering)**を授与する。

ロボット理工学専攻は、ロボット理工学の基盤知識・技術、応用開発能力を修得し、ロボットの開発を通して、新産業革命の核として活躍するグローバルな人材の養成を目指している。

このことより、授与する学位の名称は、工学研究科の専攻であること、本専攻で育成する人材は上記の高度専門技術の教育・研究・実践者としての資質を修得した者であること、更には社会的・国際的な学位の通用性などを考慮して、学位の名称を**修士（工学）**に続いて**博士（工学）**としている。

## 4. 教育課程の編成の考え方及び特色

工学研究科には、既に機械工学、電気電子工学、建設工学、応用化学、情報工学及び創造エネルギー理工学の6専攻（博士前期・後期課程）並びにロボット理工学専攻（修士課程）があり、教育課程の編成においては、**工学研究科全体の基盤となる各種教育科目を研究科共通科目**として置き、その上に高い専門性を育成するための専攻独自の**専門教育科目**を置いている。

ロボット理工学専攻は、ロボット理工学に関する学修を基礎として、更に高い専門性を修得し、ロボットを通して新しい機能を実現し、ロボットイノベーションを起こし、ロボット産業を支える人材の育成を目指している。

ロボット理工学専攻（修士課程）の教育課程は、工学の広い範囲の中でのロボットの要素技術である機械工学、電気電子工学、情報工学の関連分野の教育とロボット設計のためのシステム統合化の教育を柱として、「工学研究科共通科目」とも連携し、「基礎科目」、「専門科目」及び「特別研究（研究指導）」の各区分により体系的に編成している。

**基礎科目**は、本専攻の専門3領域の柱に対応し、それぞれの基礎をなしている「ロボットプログラミング」「ロボット動力学」及び「ロボットシステム制御学」並びに国際的に通用する人材を育成するための「実践英語A・B（必修）」の科目で編成し、6単位以上修得する。

**専門科目**は、本専攻の専門3領域の柱となる「モーションロボティクス」、「コンピュータロボティクス」及び「システムロボティクス」の区分で構成し、実践的な高度専門技術者の養成のために、各区分には演習科目を配し、各区分2単位以上（合計6単位以上）修得する。

**特別研究（研究指導）**は、ロボティクスに関する各分野における関連研究の調査に基づく研究計画のつくり方、研究課題の明確化と具体的な研究テーマの設定の仕方、研究課題解決のための理論や実験方法、そして研究成果のまとめ方や英語でのプレゼンテーションなどを指導するもので、修士論文研究を進めるために必要な基礎を与え、能力を養うことを目的として、学生が希望する研究分野、専門領域と並行して、1年次から「特別研究A・B」を必修科目、2年次は「特別研究C・D」を選択科目として編成し、6単位以上修得する。

博士後期課程では、博士前期課程（修士課程）との一貫した学位プログラムを考慮し、博士前期課程（修士課程）の学修内容・研究活動の上に、学生一人一人の個別の学修・指導プログラムによってロボティクスの課題解決に向けた具体的な研究テーマを通じて、より包括的で高度な学修内容・研究活動を体系的に修得させることを目指している。そのために、具体的な課題の解決に必要となる新しい知識や技術を開発・研究する能力を修得させることとして、1年次に「ロボット理工学特別研究A（前期、4単位）」、「ロボット理工学特別研究B（後期、4単位）」を必修科目として配置し、博士前期課程におけるコースワークとそれに基づく研究指導に引き続いて体系的・組織的な学修の基盤固めを図る。

また、学修計画上必要と判断される場合には他専攻の講義を受講するよう履修指導を行う。

ロボット理工学専攻では、学生一人一人をその将来展望や適性などに応じて研究指導・履修指導を行い、体系的な教育課程のもとで、高い教育・研究・実践力の基盤となる高度な知識・技術を修得させるとともに、可及的にTA及びRAとしての活動を指導し、その活動を通して教育指導の方法論を実践的に修得させる。このような教育・指導プログラムは、学修歴、研究歴、あるいは職業歴等を考慮して多様なコースを学生一人一人に対して複数の教員の指導をもとに組み立てる。

これらの教育課程の編成に当たっては、**新時代の大学院教育—国際的に魅力ある大学院教育の構築に向けて—**（中央教育審議会答申（平成17年9月））の大学院に求められる人材養成機能として、主に、高度な専門的知識・能力を持つ高度専門職業人の養成等の養成

に重点を置き、また、**グローバル化社会の大学院教育—世界の多様な分野で大学院修了者が活躍するために—**（中央教育審議会答申（平成23年1月））における広く産学官の中核的人材としてグローバルに活躍できる高度な人材の養成のための提言に沿って、学位授与へと導く体系的な教育プログラムを上記のとおり編成したものであり、**未来を牽引する大学院教育改革**（審議まとめ）（平成27年9月中央教育審議会大学分科決定）の基本的な方向に沿うものである。

## 5. 教員組織の編成の考え方及び特色

ロボット理工学専攻の教員組織は、基盤となる工学部ロボット理工学科の教員を中心に、大学院博士前期課程及び博士後期課程の教育研究を担当するうえで十分な専門性、研究歴、教育経験等を備えて、研究指導、研究指導補助を担当して組織的に集団で研究指導を進めることができる専任の教授、講師で構成している。

これらの専任教員は、ロボット理工学専攻の教育課程の特質を踏まえた博士前期課程・後期課程で一貫した**体系的・組織的な教育課程**を据えて担当者を編成している。

博士後期課程では、博士前期課程を通じた体系的な教育の課程を編成し、**コースワーク、論文作成指導、学位審査等**の各段階が有機的なつながりをもって**博士の学位授与**へと導いていくといった**教育のプロセス管理**の面から、本専攻を構成する3領域を統合した教員組織を以下のように構成し、広く産学官にわたりグローバルに活躍する博士人材を育成する。

**モーションロボティクス領域**の教育研究は、制御工学、パワーエレクトロニクス、モータドライブ等を専門分野とし、モータ制御分野の中でも最も注目度の高い埋込永久磁石同期モータの制御全般の研究、特に、先端制御技術で挑む次世代サーボドライブの研究を行っている教授が担当する。また、制御工学を専門分野とし、反復学習制御、非最小位相系の制御、逆システム、デジタル制御の研究、特に、デジタルフィードフォワード制御による高精度位置制御の研究を行っている教授と、シミュレーション科学を専門分野とし、統合コンピュータ・システム構築、高速計算手法開発の研究を行っている教授が研究指導補助を担当する。

**コンピュータロボティクス領域**の教育研究は、マルチメディア・データベース、知覚情報処理、生体医工学・生体材料学、リハビリテーション科学・福祉工学等を専門分野とし、インタラクティブなロボット操作のための3D動画処理組込ソフトウェアの開発、高密度配線組立の低コスト化器材・装置類の開発等評価法をはじめ、位相シフト法における位相信頼性評価法、極座標サンプリングを用いた指紋照合アルゴリズム等の数々の研究業績を有し、三次元画像センシング技術と産業応用の新展開（リアルタイム・高精度に向けた要素技術から産業応用まで）の著者でもある教授と、画像処理工学、コンピュータビジョンを専門分野とし、動画像からのシーン理解、移動ロボットのための視覚に関する研究、特に、機械学習を用いた高精度物体認識に関する研究（ロボットの視覚機能の実現）を行っている教授が担当する。また、神経科学（視覚情報処理）、計算科学、ニューロインフォマティクスを専門分野とし、大規模シミュレーションによる微小眼球運動の制御メカニズム

並びに視覚情報処理の解明、生体運動学習のメカニズム解明の研究を行っている講師と、画像認識・機械学習を専門分野とし、人や車両などの特定物体検出の研究を行っている講師が研究指導補助を行う。

**システムロボティクス領域**の教育研究は、神経科学、生体情報工学を専門分野とし、霊長類・魚類の運動学習に関する生理工学的研究、瞳孔・眼球運動の制御機構に関する研究、特に脳の情報処理を模した自律学習型運動制御と、脳とロボットを繋ぐブレイン・マシンインタフェースの研究を行っている教授が担当する。また、情報工学、計算機工学を専門分野とし、ニューラルネットワークの工学的応用、パターン認識、画像処理、自律歩行ロボットの開発の研究、特に、災害現場で使用する不整地用多脚歩行ロボットの研究を行っている教授と、自閉症セラピーにおけるヒューマン・ロボットインタラクションの研究を行っている講師が研究指導補助を行う。

これらの3領域の研究指導・研究指導補助は、各領域の枠を超えて、モーションロボティクス・コンピュータロボティクス領域、モーションロボティクス・システムロボティクス領域等として柔軟に教育研究指導体制を構築し実施することとしている。

また、博士後期課程の完成時の専任教員の年齢構成は、**別項の書類「専任教員の年齢構成・学位保有状況」**(定年規程を添付)のとおりで、開設時には、年齢60台1人、50台5人、40台2人、30台2人の計10人で、全員が博士号を取得しており、同専攻の完成時まで定年年齢を超えることはなく、将来にわたって継続性のあるバランスのとれた構成となっている。

## 6. 教育方法、履修指導、研究指導の方法及び修了要件

### (1) 教育方法及び履修指導

ロボット理工学専攻博士後期課程に、ロボティクスの基盤的な専門性と関連領域の基礎的な素養を備えて入学する学生に対しては、本専攻の教育研究方針に基づき、学生が志向する専門性に関わる研究力と、周辺学問領域の知識・技術を含めた幅広い**総合力の博士人材を育成**するため、その専門性に最も深く関わる**主指導教員**を、学生に教員の専門性を周知させた上でその希望を十分考慮し、学生と教員の面談を経て決定する。

**主指導教員**は、学生と協議し博士論文研究テーマと複数の副指導教員を決め、副指導教員と協力し、学生一人一人の個性や将来の目標などに十分配慮して、具体的な研究指導プログラムを策定する。

**資料3**として学生への**履修指導概要**を示す。

### (2) 研究指導の方法

学生は、主指導教員との相談の下、専攻の教育目標を満たす「**学修計画書**」を作成し主指導教員に提出する。学修計画書には、博士課程における「**研究計画**」を記載する。提出された学修計画書は、**専攻会議により評価、審査**が行われる。学修計画書は博士後期課程1年次の4月末(9月入学者は、9月末)までに主指導教員へ提出することとす

るが、学修計画書を見直す場合は、博士後期課程2年次の4月末（9月入学者は、9月末）までに変更を指導教員に申し出ることとする。2年次に提出された学修計画書も専攻会議により評価、審査が行われる。

**副指導教員**は、博士論文研究テーマに沿って専攻の中から適任者を充てる。なお、学生の志向する学際的な研究テーマに関して、専門性が異なる複数の教員により特に密な連携指導が必要な場合も、指導する個々の研究テーマにより、いずれか一人を主指導教員とし、他を副指導教員とする。

**論文審査及び試験**は、本専攻から主査1名、副査2名、専攻の外部（他専攻、他研究科、他大学等）から副査を1名の計主査1名、副査3名以上の教員で**博士論文審査委員会（主指導教員は主査にはなれない。）**を組織する。学生は学修計画書に基づいて、指導教員の指導及び審査委員会の助言の下で研究活動を行い、博士課程2年次2月末（9月入学者は、7月末）までに開催される「**研究中間報告会**」において、学修研究内容と進捗状況について第三者の評価も含めて**博士論文審査委員会の中間審査**を受ける。そして博士後期課程3年次の12月末（9月入学者は、6月末）までに所定の書式を整えて「**博士学位請求論文**」を提出し、**博士論文審査委員会はその学術内容の予備審査**を行う。

論文が受理された学生は、2月末（9月入学者は、8月末）までに開催される「**博士論文審査会**」でその研究内容を公表すると同時に**第三者を含めた口頭試問**を受け、**博士論文が評価基準を満たすかどうかの審査**を受ける。そして、**専攻会議**において審査委員会の口頭試問結果も踏まえて総合的に博士学位請求論文の合否が審査される。**工学研究科委員会**は**専攻会議、専攻主任会議の議を経て**付議された博士学位申請論文の合否を正式に決定する。博士学位申請論文の合格が承認され博士後期課程の修了要件を満たした学生には、学長から**博士（工学）の学位**が授与され、博士後期課程を修了することができる。

学生の博士後期課程入学からの**基本スケジュール**を示せば、**資料4**のとおりになる。

### (3) 修了要件

本専攻博士後期課程の修了要件は、本専攻の博士課程に**3年以上在学**し、必修科目（ロボット理工学特別研究A、B）を含めた**8単位以上を修得**し、かつ、必要な**研究指導**を受けた上、**博士論文を提出し、その審査及び試験に合格**することとする。ただし、**国際的学術誌（英文ジャーナル）に筆頭執筆者若しくは筆頭執筆者に準じる者の論文**として掲載される場合又は学会等から**優秀論文賞等**として表彰される場合などの**優れた業績を上げた者**については、**在学期間は1年**（在学期間1年を持って博士前期課程を修了した者に関しては2年）以上でよい。

**博士論文の審査**は、本専攻の理念に基づくロボット理工学に寄与する研究成果を有しているかどうか、学位申請者の研究能力や技術的な習熟度、関連する幅広い専門的知識、研究における倫理性が基準となる。履修する科目の単位認定及び論文審査にあたっては評価の基準を定めてあらかじめ公表する。

#### (4) 履修モデル

養成する人材像に対応した「履修モデル」は、資料5のとおりである。

##### 1) モーションロボティクス等を担う人材の養成

ロボットに与えられたタスクを遂行するために、ロボットの動作計画を行い、計画に従いアクチュエータを制御するモーションロボティクス技術は、ロボット工学の中心に位置付けられる。モーションロボティクスを担う人材は、ロボット制御法の基礎を身に付けた上に、ロボットのためのモータ、アクチュエータやメカトロニクスに関する先端的技術を学修し、これら技術をロボットに反映させて高度なロボットモーションを実現する知識と技術が求められる。こうしたロボットの動作計画や制御に関心を持ち、高度な機能を有するロボットの設計開発を通して社会に貢献する強い意志を持つ学生に対する履修例は、次のようになる。

- ① 研究テーマについて指導教員と面談の上、博士論文の研究課題を「視覚、触覚、体性感覚のマルチモーダルフィードバックに基づいて制御する第三の手となるロボットハンドの設計」とした。
- ② 「特別研究A」及び「特別研究B」を含む研究指導では、修士科目の履修等により修得した知識や技術をベースとして、ロボット制御への視覚センシング情報と触覚センシング情報の新たなフィードバック方式について検討し、多様なタスクで利用できる器用な操作を実現するロボットハンドの研究開発を行い、その成果を博士論文としてまとめることになる。

##### 2) コンピュータロボティクス等を担う人材の養成

ロボットの知能化はロボット共存における大きな課題であり、特に近年の人工知能技術が発展し、我が国内でその応用とさらなる基礎研究の積み重ねが必須であるといえる。また、ロボットと人がインタラクションするために必要な生物の感覚器の適応性を理解して応用することも必要である。

ロボットの知能化に関心を持ち、人工知能、自律エージェント機構等の開発や研究をして社会に貢献する強い意志を持つ学生に対する履修例は、次のようになる。

- ① 研究テーマについて指導教員の面接の上、博士論文の研究課題を「ヒューマン・ロボットインタラクションを円滑にするための学習機能を有する知能ロボットの開発」とした。
- ② 「特別研究A」及び「特別研究B」を含む研究指導では、修士科目の履修等により修得した知識や技術をベースとして、人や人の集団とのインタラクションを目的としたロボットの知能化に関する技術開発を行い、その成果を博士論文としてまとめることになる。

##### 3) システムロボティクス等を担う人材の養成

ロボットに必要な種々の要素技術を合目的にシステムとして統合し、そのパフォ

ーマンスを多面的に評価しながら最適化する知識と技術がシステムロボティクスを担う人材には要求される。こうしたロボット要素技術のシステム統合に関心を持ち、ロボットを最終的にプロダクトとして実用化する研究や開発を通して社会に貢献する強い意志を持つ学生に対する履修例は、次のようになる。

- ① 研究テーマについて指導教員と面接の上、博士論文の研究課題を「歩行アシストロボット用視覚・聴覚・触覚・前庭覚センサ情報の統合と個人に特化した自然な歩行動作の実現」とした。
- ② 「特別研究A」及び「特別研究B」を含む研究指導では、修士科目の履修等により修得した知識や技術をベースとして、歩行アシストロボット用視覚・聴覚・触覚・前庭覚センサ情報の統合と、個人に適合した自然な歩行動作の最適化に関する技術開発を行い、その成果を博士論文としてまとめることになる。

## (5) 研究の倫理審査体制

本学では、**研究活動の不正、研究費の不正使用を防止し、研究者が自ら高い倫理意識**を持って研究を推進すると同時に、大学も責任ある対応を行うこととして、研究の自由と研究者の自主性を尊重しつつ、適正な研究活動が推進できるように、平成19年4月に「**中部大学における研究者の行動規範**」(資料6)を制定している。

また、研究機関における公的研究費の管理・監査のガイドライン(実施基準)(平成26年2月18日改正 文部科学大臣決定)及び研究活動における不正行為への対応等に関するガイドライン(平成26年8月26日文部科学大臣決定)を踏まえた「**中部大学研究倫理委員会規程**」(資料7)等を制定し、倫理教育の強化、不正を抑止する環境の整備、組織の管理責任の明確化等を図り、不正の事前防止に努めている。

一方、ヒトを対象とする倫理に関わる全ての研究及び関連する諸事象が、関連の諸指針等の趣旨に沿って正しく実施されるように、研究等の実施計画の内容を倫理的及び科学的観点から審査するために、「**中部大学倫理審査委員会規程**」(資料8)及び「**中部大学倫理審査委員会迅速審査委員会細則**」(資料8-2)を制定している。

本学は、これらの実行的な取り組みを大学院学生にも適用し、科学技術・学術の健全な発展に努めている。

## 7. 施設・設備等の整備計画

### (1) 校地、運動場の整備計画

本学は愛知県春日井市東部の丘陵地に位置し、43万㎡の校地を有し、この校地に既に7学部・6研究科の施設と全学共有施設としての図書館、講堂、体育館、武道体育館、全天候型のフィールド、運動施設、並びに食堂、売店、郵便局、休憩場所、茶室等、合計195,748.93㎡を整えている。

運動施設は、既に全天候型のフィールド2面(23,565.1㎡)と約14,452㎡の野球場、534.26㎡の弓道場、4,314.02㎡の体育館、3,178.64㎡の武道体育館、テニスコート4面

及び室内温水プール（25 m×7コース）を整えている。これらの施設は、常時開放され、多くの学生が余裕を持って課外活動を含むキャンパスライフに十分活用できるように整備されており、また、余裕のある空地を設けるとともに、学生が余裕をもって休息、交流、自主学習等ができるように自習室、ラウンジ等を整備している。

したがって、本専攻の教育研究上支障を生じることがないので、運動場等を改めて整備する必要はない。

## （2）校舎等施設の整備計画

本学大学院においては、教員の研究室、実験室及び設備、並びに大学院学生の講義、演習、実験に必要な教室等の設備と器具は整備されている。また、大学院学生のための研究室及び設備を整備し、学生が常時学内で研究活動を行える体制を整えている。

昭和46年度に設置した工学研究科においても、工学部が使用する2・3・5・6・7・8・14・15・16号館等において、教員の研究室、講義室、演習室、実験・実習室等を整えている。

また、本専攻の基礎となるロボット理工学科にも、教員の研究室、演習室、実験・実習室等を整えているので、ロボット理工学専攻を設置したとしても、本研究科の教育課程の実施に支障を来すことはない。

また、大学院学生の研究室を十分に配置して、全学生が充実した研究活動を続けられるよう修学・研究環境を整えている。

工学研究科に関わる施設は、本届出書の別項で添付する「校地校舎等の図面」（2・5・6・7・8・14号館）のとおりであり、学部と共用する施設のほかに、研究科固有のゼミ室（2室）、資料室（3室）及び院生室（17室）を設置することとしており、教育研究に支障を来すことはない。なお、**授業時間割表**（使用教室等を含む。資料9）及びロボット理工学専攻後期課程の**院生研究室配置のレイアウト**（資料10）を添付した。

また、本教育課程を実施するに必要な**機械・器具等の設備一覧**については、計算機本体、計測機器、工作機器、ロボット等をはじめ、資料11のとおり学部等において既に整備しており、これらを活用するので、今回、特に整備する必要がある設備は多くない。

## （3）図書等の資料及び図書館の整備計画

本学の図書館は、12,262.93 m<sup>2</sup>を有し、収容可能冊数は85万冊で、現有の蔵書数は71万冊余、閲覧席数は955席である。また、図書館には文献検索用のパソコンを館内の各階に整備し、全ての閲覧者が自由に閲覧できるシステムを整え、また、研究室等のパソコンからも図書館の書籍や文献の検索ができることなどを効率的に進めており、教育研究を適切に促進できる機能を備えている。

工学部・工学研究科関係の図書、学術雑誌等については、ロボット関係の日本ロボット学会誌、IEEE Transactions on Robotics等の学術雑誌を既に整備し、和書96,250冊、洋書23,127冊、和雑誌1,049種（BNを除く。以下同じ。）、洋雑誌1,049種、電子ジャーナル844種、視聴覚資料1,358点を配置している。これらの図

書、学術雑誌には、ロボット理工学専攻の教育研究を推進する上で必要な図書、学術雑誌等は既に整備されており、新たに整備する必要がある図書、学術雑誌等は多くない。

なお、本学では、国立国会図書館や他大学の図書館と図書の相互貸借、文献の相互利用（複写）のサービス（インターネットによる申込み等）を行っており、その他、**愛知県内の南山大学び愛知学院大学の図書館**と図書館活動のコンソーシアムを結成し、相互利用等について共同活動を行っている。

その他、**地元の春日井市図書館**とも相互利用サービスを行っている。

## 8. 基礎となる学部との関係

工学研究科（博士課程6専攻及び修士課程（ロボット理工学専攻）1専攻 計7専攻）とその基礎に置く工学部（8学科）、中部高等学術研究所（国際GISセンター）及び超伝導・持続可能エネルギー研究センターの繋がり等の関係は、**工学研究科と工学部・中部高等学術研究所等との関係図（資料12）**に示すとおりである。

学部・大学院一貫教育の観点から、学部教育と大学院教育の間に教育課程の有機的関連性を持たせることとしており、資料の図は、ロボット理工学専攻の教育指導体制が学部からの積み上げに基づくものであることを表している。

ロボット理工学専攻の基礎となるロボット理工学科の基本理念は、ロボット領域における知識・能力、技術を身に付けたロボット共存社会を支えるグローバルな技術者の育成であり、これを実現するための教育課程の柱として工学設計、プログラミング、制御・信号処理等の領域を設定した。

この学科の上に置くロボット理工学専攻の基本理念もこれを継承しつつ一層発展させて、ロボットイノベーションを起こし、新産業革命の核としてロボットの新しい機能を実現する能力を身に付けた高度な専門職業人の育成を実現するために、教育課程の柱としてモーションロボティクス、コンピューターロボティクス、システムロボティクスの領域を設定している。

これらの設定（関係）は、**ロボット理工学の基礎**をなす機械系の**動力学領域**、情報系の**人工知能プログラミング（アルゴリズム）領域**、電気・電子系の**センサ・アクチュエータのシステム化領域**の教育研究に力を入れたもので、**ロボット理工学に関する教育課程の焦点を絞ってより先端化したものである。**

ロボット理工学専攻の教育研究の柱となる自然科学系領域は、全学共通教育科目、工学部共通教育科目、創造理工学実験などのほかに、機械工学科や電気電子システム工学科のメカトロニクス領域と関連が深いモーションロボティクス領域、情報工学科の人工知能領域と関係が深いコンピューターロボティクス領域、さらに他学科の様々な工学応用分野と繋がるシステムロボティクス領域があり、学部、研究科、研究所に一貫する教育科目、教育体制を考慮している。

## 9. 入学者選抜の概要

ロボット理工学専攻では、ディプロマ・ポリシー、カリキュラム・ポリシーを踏まえ、学生を受け入れるための**アドミッション・ポリシー（資料13）**を定めている。

本学園の建学精神である「不言実行—あてになる人間」と、これをもとに設置された本学の基本理念である「豊かな教養、自立心と公益心、国際的な視野、専門的能力と実行力備えた、信頼される人間を育成する。」に基づき、単なる知識や理論の修得にとどまらず、それらを社会の様々な現場で実践的に活かし得る人材、知識や理論を一層深化展開させることができる**高度専門職業人（教育研究者を含む。）**を目指す学生を受け入れる。

工学研究科の基本的な**学生受入れの方針（アドミッション・ポリシー（以下「AP」という。）**として、自然科学、工学の基礎的な科目を理解しているとともに、本専攻において更に高度で学際的な分野の学問の修得と関連の技術開発や将来の課題発掘とその解決に意欲と情熱を持って取り組むことができる人材を期待している。

具体的な入学者の選抜は、本学の関連学部卒業生はもとより、他大学卒業生、社会人、外国人留学生など多様な学生を受け入れる。一定の期間この分野で活躍し、一定の知識と能力を有している社会人の入学を期待している。

入学者選抜方法については、一般試験、社会人試験及び留学生試験を実施する。工学研究科博士後期課程の**入学試験の概要**は、**資料14**のとおりであり、試験方法は、書類審査、筆記試験、面接試験を行う。筆記試験では、志望分野における基礎的な知識を問う内容、及び国際的に活躍するための英語力を問う内容とし、面接試験においては、将来の目的及び研究課題に関する準備状況を問うものとする。

本学大学院博士後期課程への入学資格は、学校教育法施行規則に則して大学院学則で規定しているが、社会人学生等の受験に当たり、本学大学院博士後期課程における大学院前期課程（修士課程）卒業者と同等の学力を有すると判断する際の手続きは、中部大学大学院の出願資格に係る**入学資格審査事務取扱要領（入試委員会承認・決定）（資料14-2）**に定めるところにより、学長に対し入学出願時期の2週間前に入学資格審査申請書（申請書、履歴書、実績等報告）、最終学校の卒業証明書・成績証明書及び免許・資格等の証明書の提出を求め、**研究科の入学者選抜委員会**で審査を個別に行うこととしている。その際の具体的な要件及び判定基準は、申請書類に基づき、①専修学校、各種学校、高等専門学校等の課程の修了などの学習歴、②社会における実務経験や取得した資格等、③大学の科目等履修生として修得した一定の単位、④その他、旧制諸学校で修了した課程の内容等を踏まえた総合的判断による対象者の絞り込みを経て、大学卒業者と同等の学力に関する専門試験（筆記試験、面談試験）を実施し、60点以上の成績の場合に受験資格を有することとしている。

なお、博士後期課程への入学者の選抜に際して、博士前期課程（修士課程）の従来からの修了要件を満たした修了者の他に、**本学あるいは他大学での「博士論文研究基礎力審査」**あるいは海外における同等の審査により**修士の学位を授与された者、及びそれと同等の知識・能力を備えた社会人**にも博士後期課程の入学資格を付与することとする。

## 10. 管理運営

大学院の教学面における管理運営の体制については、工学研究科長の下に専攻ごとに**専攻主任**と必要に応じて**専攻主任補佐**を配置して、管理運営の責任体制を明確にしている。

また、工学研究科に、**研究科委員会（大学院教授会）**を設け、大学院研究指導担当教授をもって組織し、審議事項に応じて大学院担当の教授、准教授、講師、助教を加えて、大学院の運営を行っている。

**研究科委員会**は、学長が学生の入学、卒業、課程の修了、学位の授与について決定を行うに当たり意見を述べるものとし、また、教育研究に関する重要な事項で、研究科委員会の意見を聴くことが必要のものとして学長が定めるものについて意見を述べるものとしている。さらに、研究科委員会は、学長、研究科長等がつかさどる教育研究に関する事項について審議し、学長の求めに応じ、意見を述べるができることとしている。

なお、研究科委員会の審議事項などは、**別項**で添付する「**中部大学大学院学則**」及び「**中部大学大学院工学研究科委員会規程**」のとおりである。

## 11. 自己点検・評価

本学では、平成3年11月に学長を委員長とする「**自己点検・評価準備委員会**（平成5年4月に、同委員会は「**自己点検・評価委員会**」となる。）」を設置し、平成5年度以降毎年「**教育・研究活動に関する実態資料**」を取りまとめて学内に公表するとともに、平成7年度以降毎年セメスターごとに「**学生による授業評価**」を実施するなど、本学の教育研究活動の推進と自己点検・評価に必要な資料を作成・蓄積してきた。この「**教育・研究活動に関する実態資料**」は、PDCAサイクルの自己点検・評価の基礎資料として活用されている。また、「**学生による授業評価**」については、平成10年度以降、その結果や学生による座談会記事などを学内広報誌に掲載する等により教育改善に役立ててきたところであり、平成13年10月には自己点検・評価委員会が「**学生による授業評価**」の冊子として刊行し、学内に公開した。現在は、**FD活動の一環としてホームページで公開**している。

自己点検・評価報告書については、平成11年11月に、自己点検・評価委員会の下に複数の「**点検・評価委員会**」を設置して、大学院・学部の諸活動をはじめとする全学的な点検・評価を実施し、この点検・評価の結果は、自己点検・評価委員会が全体の取りまとめを行った上で、平成12年9月に「**中部大学自己点検・評価報告書（平成11年度）**」として刊行し、学内の各部署及び全教員に配付するとともに、全国の国・公・私立大学をはじめ広く学外に公表した。

また、平成15年2月には、第2回の自己点検・評価を行うことを決定し、実施組織として自己点検・評価委員会の下に**専門委員会**を置き、大学として当面する教育活動と研究活動を点検し、教育改革の実を挙げる適切な方針を得ることとした。ここでの点検・評価事項は、教員の職務と勤務実態、管理運営活動としての委員会活動への参加実態、研究活

動の活性化のための研究予算の実態を調査・分析し、それを基に評価を系統的に行った。約1年間の活動によって点検・評価活動を完了し、「平成15年度中部大学自己点検・評価報告書」として公表し、委員会として一定の改革案を提案した。この提案は大学改革の中心課題として大学協議会で審議し、教育職員の職務・勤務・人事の在り方、学内委員会の組織再編成、研究予算の仕組みの見直し等について結論を得て、改革を実施している。

なお、平成18年度から、**認証評価機関（日本高等教育評価機構）**の評価を受けるための資料とするべく、自己点検・評価を実施し、「中部大学自己評価報告書（平成19年7月）」（要約は平成21年10月にホームページで公開）及び「自己評価報告書データ編（平成19年7月）」を刊行し、平成19年11月に日本高等教育評価機構による実地調査を受審し、平成20年3月に「中部大学は、すべての基準において大学評価基準を満たしている。」との評価を受けた。

また、平成25年度には、「自己点検・評価報告書（2012年度）」を公表し、平成26年10月には2回目の**認証評価機関（日本高等教育評価機構）**の実地調査を受審し、平成27年3月に「中部大学は、日本高等教育評価機構が定める大学評価基準に適合していると認定する。」との判定を受け、平成32（2020）年度には、**公益財団法人大学基準協会の機関別認証評価**の受審を計画している。

## 12. 情報の公表

本学は、中部大学教育情報公表ポリシー「中部大学は、教育機関として公的な責務を認識し、教育の一層の質的向上に挑戦し続けるとともに、社会に対して説明責任を果たすため、積極的に教育研究情報を公表いたします。」を定め、情報を受け取る者のことを想定し、その受け手（受験生、卒業生、在学生の父母、企業、地域等）に必要な情報を分かりやすく示すように配慮し、中部大学ホームページ（<https://www.chubu.ac.jp/>）に情報公表（[https://www3.chubu.ac.jp/facts\\_figures/](https://www3.chubu.ac.jp/facts_figures/)）へのリンクを設置し、学校教育法施行規則に定める事項等を「中部大学を知る」「学びでみる中部大学」「学生生活でみる中部大学」「データでみる中部大学」「中部大学の評価」の5項目に区分して公表している。（中部大学情報公表の項目 資料15）

一方、全教員の専門分野、研究テーマ、担当授業科目、著書・学術論文・研究報告、学会・社会活動等を毎年「研究者一覧」として刊行して広く学内・外に公表してきたが、現在は、中部大学ホームページの「中部大学の研究活動ホーム」で公表している。加えて産学官連携の必要性から、企業・経済団体等社会の求めに応じて平成16年度から毎年、冊子「中部大学研究者紹介」（現在は、「共同研究をご検討いただくために 中部大学研究者紹介」）を刊行して、地域の企業・団体等に配付している。

また、本学の全体像は、統計やデータだけでは分かるわけではないので、実際に大学のキャンパスを訪問していただき、教育活動や学生の状況、ハード・ソフト両面の学修環境など多様な活動を知っていただくよう、オープンキャンパス、高校生訪問ツアー等を通じて、授業内容等そのものを積極的に公表するなど広く大学を公開することに努めている。

一方、大学院関係では、大学院進学説明会を学内の学生を対象に年2回、学外者（他大学の学生、社会人、留学生等）を対象に年1回開催し、研究科の各専攻について広く公開している。

さらに、平成26年度から、日本私立学校・共済事業団による「**大学ポートレート（私学版）**」の本格的稼働に参加し、大学の社会に対する説明責任を果たすとともに、本学における教育の更なる質の向上に努めている。

### 1.3. 教育内容等の改善を図るための組織的な研修等

#### (1) 新任教員に対するFD活動

毎年4月の採用辞令交付後に、4～5時間のスケジュールで、新任教員を対象として実施している。その主な内容は、①学長から、本学の歴史と建学の精神を踏まえた教育研究理念、使命並びに目的の解説とその実践のための心構え、学位授与方針、教育課程編成・実施の方針、入学者受入れの方針を始め、当該年度の主要な教育研究活動計画の説明並びに本学学生の特質、状況等の具体的な分析に基づく教育指導の確立等についての説示、②FD委員会委員（大学教育研究センター長）によるFD活動全般、教育活動顕彰制度等の説明、③事務局長等による教員の服務規程、会計規程、教務事務、学習指導事務等に関する諸規定の徹底等である。この研修の成果は、本学に対する帰属意識の高揚と基本的な職務の規律ある実践を促すことに表れている。

#### (2) 全教員に対するFD活動

本学は、平成5年度から学長直属の組織として「総合企画室」（現「**大学教育研究センター**」）を設置し、教員の教育資質向上のための講演会、研究会、研修会などを開催してきたが、平成14年度には学長を委員長とするFD推進委員会（現在は「FD委員会」）を設置して、教員のFDのための方針の作成とその実践を着実に進めてきた。具体的なFD活動の推進母体には、大学教育研究センターを充て、大学教育の改善・改革の方向とも整合性を保ちつつ進めている。

本学の主なFD活動は、①教育内容と方法の改善・向上のための研究・研修活動と、②教育実践に関する教員相互間での経験交流による自己研鑽活動にまとめられる。

①については、高等教育の専門家を本学の客員教授として採用し、専門的な立場からの指導・助言を講演会或いは個別指導によって進めている。また、毎年1～2回はFD活動で顕著な実践を有する学外の専門家を招聘して、講演会等を開催している。②については、本学の教員の教育内容・方法の改善実績を報告し合い、その経験・教訓を共有することにしている。特に、次の(4)で述べる**教育活動顕彰制度**は、平成14年度から平成19年度まで実施したポイント制による教育総合評価・表彰制度を見直し、評価項目と評価基準を学部別に公表したものである。

### (3) 学生の授業評価によるFD活動

本学は、研究科の基盤となる学部において平成7年度から全学生による授業評価活動を年2回実施してきた。この授業評価活動は、現在はFD委員会が企画し、その主要な実施組織を大学教育研究センターが担当している。授業評価は、各学期末に全ての授業科目において「**学生による授業評価**」「**教員による授業自己評価**」についてインターネットを利用して共通設問で実施している。授業評価の結果は、今後の授業改善のための資料として、また、教員の教育活動顕彰制度にも活用している。これらの授業評価の集計結果は公表するとともに、在学学生、教職員には数値だけではなく学生から寄せられた自由記述のまとめと授業評価に対する教員からのコメントも公表している。

また、平成20年度からは、FD委員会の下で「**魅力ある授業づくり**」の5ヵ年計画の重点目標を定めインターネットを活用した「学生による授業評価」「教員による授業自己評価」の実施に加えて、「授業改善アンケート」システムの提供、「授業改善ビデオ撮影支援」「授業オープン化制度」「全学公開授業」「授業サロン」「FDフォーラム・FD講演会」「教員キャリアアッププログラム」を実施するなど授業改善、教員の教育力の向上に努めている。

### (4) 教育活動改善に係る教員顕彰制度の導入

本学は、平成14年度から「ポイント制による教育総合評価・表彰制度」を全学的に実施していたが、平成20年度からは、中部大学教育活動顕彰規程により**審査選考委員会**を設けて、**大学評価項目**（教育活動に係る業績、学生による授業評価、学務・社会貢献に係る業績）、**学部評価項目**（教育活動に係る業績、学生指導に係る業績、学務・社会貢献に係る業績、自己評価、その他学部で定めた項目）と**各評価基準**を公表し、教員の表彰対象者の公正な審査を行っている。この教員表彰（教育活動優秀賞、教育活動特別賞）システムは、各教員の教育活動について、学生による授業評価の結果、教育教材の開発、FD活動等の教育活動、カリキュラム改善等の教育計画・設計活動などの委員会活動さらには自己評価も加えて、総合的に評価し、各教員の教育活動を自律的に工夫・改善することを啓蒙し奨励するものであり、より個性的で多様化し、向上した教育活動が期待されるものである。

### (5) スタッフ・ディベロップメント（SD）研修

本学の教育研究活動等の適切かつ効果的な運営を図るための、スタッフ・ディベロップメント（SD）研修は、現在実施している授業の内容及び方法の改善を図るための組織的な研修及び研究であるファカルティ・ディベロップメント（FD）研修と概念的に重なる部分があるものとして捉えているが、大学設置基準の規定どおり、FD研修とは目的を異にしているものとして取り組んでいる。

本学の教育職員と事務職員等の大学運営に必要な能力の習得・向上のための組織的な取り組みを推進するとともに、その組織等の在り方について必要な改善を行うことなどにより、教育職員と事務職員が協働し、学長のリーダーシップの下で、チームとして大

学運営に取り組む体制を構築することが大学運営の一層の改善・充実に必要であるとの中央教育審議会大学分科会大学教育部会の指摘を踏まえ、大学設置基準第42条の3及び大学院設置基準第43条の規定に基づき、「**中部大学のSDの実施に関する暫定要項**（平成29年3月15日学長裁定）」（資料16）を定めて、平成29年度から具体的なSDの対象事項（FD研修は除く。）を規定し、体系的かつ効果的に実施するための研修計画を定めて実施している。

上記のようなFD活動は学部教育を主な対象としているが、本学の大学院担当教員は学部教育も併せて担当することから、こうしたFD活動は、大学院と学部の枠を超えて、教員の大学教育を担当する上での一般的な資質の維持・向上に有用であると考えている。このFD活動に加えて、大学院教育に特徴的な学位論文研究指導に関する研究科独自のFD活動も、教員と学生の直接的な対話やアンケート調査を通して研究科単位で実施している。

以 上