

平成22年度 シラバス	学年・期間・区分	5年次・通年・必修
	対象学科・専攻	電子制御工学科
卒業研究 (Graduation Research)	担当教員	電子制御工学科各教員
	教員室	
	E-Mail	
教育形態 / 単位の種別 / 単位数	実験・実習 / 履修単位 / 10単位	
週あたりの学習時間と回数	授業 (400分) × 30回	
〔本科目の目標〕 電子制御工学科のそれまでに修得した基礎科目、あるいは考え方を応用・発展させる場として、本学科教員の各分野の研究テーマに対し、自主的に計画・立案し、実験などを通じて諸問題を解決する能力を養うと同時に、研究成果を卒業論文としてまとめ、研究発表会において発表する能力も養う。これらを通じて以下の項目を習得する。		
<ol style="list-style-type: none"> 1. 技術者として社会への貢献と責任。 2. 自主的に計画・立案し継続的に学習を行う能力。 3. 文献等 (外国語文献を含む) を調査・読解する能力。 4. 論文内容を要約して報告するプレゼンテーション能力。 5. 研究成果を論文としてまとめ記述する能力。 		
〔本科目の位置付け〕 卒業研究の題目により重点的に必要となる科目は異なるが、1年次から5年次までの全授業科目が関連する。		
〔学習上の留意点〕 各研究課題の割振りは年度開始時に通知する。研究テーマに関する文献を図書館で調べるなど、独力で問題に立ち向かう姿勢も重要である。研究題目によっては、正課の時間外に行うこともある。		
〔授業の内容〕		
授 業 項 目	担当教員	授 業 項 目 に 対 す る 達 成 目 標
塑性加工学・設計工学	植村	<ol style="list-style-type: none"> 1. 技術者としての社会への貢献と責任が理解できる。 2. 自主的に計画・立案し継続的に学習を行うことができる。 3. 文献等 (外国語文献を含む) を調査・読解することができる。 4. 論文内容を要約して報告するプレゼンテーションができる。 5. 研究成果を論文としてまとめ記述することができる。
数値制御	河野	
音声・画像のデジタル信号処理	原田	
計測制御工学	宮田	
電動機駆動	室屋	
環境電磁気学・磁気計測・地球電磁気学	鎌田	
ソフトコンピューティング (ファジィ・ニューロ・遺伝的アルゴリズム)	岸田	
材料強度学・機械加工学	島名	
薄膜生成	新田	
動画像認識	福添	
機械工作・生産工学	吉満	
〔教科書〕		
〔参考書・補助教材〕 各担当教員から適時指示する。		
〔成績評価〕 卒業研究に対する取り組み姿勢 (50%)、論文の内容・論文のまとめ方 (20%)、研究発表・質疑応答 (30%)、などを総合的に評価する。		
〔本科 (準学士課程) の学習教育目標との関連〕 1-b, 2-a, 3-b, 3-d		
〔教育プログラムの学習・教育目標との関連〕 2-2, 3-2, 3-3		
〔JABEEとの関連〕 (c) , (d) (2) b) , (g) , (h)		