

平成 24 年度 シラバス	学年・期間・区分	1 年次 ・ 通年 ・ 必修
	対象学科・専攻	機械・電子システム工学専攻
	担当教員	機械・電子システム工学専攻教員
	教員室	
特 別 セ ミ ナ ー (Advanced Seminar)	E-Mail	
教育形態／単位の種別／単位数	演習 / ——— / 2 単位	
週あたりの学習時間と回数	〔授業（100 分）＋自学自習（50 分）〕×30 回	
〔本科目の目標〕 主として、機械工学および電子制御工学の分野における文献・書籍を読み、それらの内容に関する考察結果の発表と検討をゼミナール形式で行い、専門分野の新しい学識を得るとともに工学研究の手法について実践的に学習する。		
〔本科目の位置付け〕 特別研究に関連する内容について学習する。学習題目により重点的に必要となる科目は異なるが、本科および専攻科の全授業科目が関連する。		
〔学習上の留意点〕 特別研究の題目が 1 年次の年度開始時に決定され、その担当教員の下で、特別セミナーを受講する。与えられた課題のみを行なうのではなく、自発的に課題を設定し、調べること。		
〔授業の内容〕		
研究テーマ / 研究分野		担当教員
・ 積層ビーズのクリープ挙動に関する研究		池田
・ 制御系の型による船舶の制御特性解析		岩本
・ 根軌跡を用いた船舶の制御系設計		
・ 管群の基盤目配列における圧力損失特性		江崎
・ バイオリンの工学的解析		塚本
・ 高速度加工機を使用した金属加工の研究		南金山
・ 一様な気流中に設置された加熱円板まわりの強制・自然共存対流の流動と伝熱		三角
・ 風レンズ風車の強度診断技術開発		小田原
・ マイクロ水力発電水車に関する研究		椎
・ 5 角形ダクトから流出する噴流		田畑
・ 変形するノズルから流出する噴流		
・ マイコンを用いた制御用インターフェースボードの開発		渡辺
・ 2 慣性系モデルにおける制御		岩本、渡辺
・ 足指の動きを取り入れた人型サイズロボットの姿勢制御		植村
・ ブレインコンピュータインターフェイスにおける多チャンネル脳波信号の分類		原田
・ 二足歩行ロボットの PID 制御に関する研究		
・ リモートセンシングを用いた高さ情報算出に関する研究		宮田
・ PLC によるモーション制御		室屋
・ 渦電流を用いた新しい塗装方法の基礎的検討		鎌田
・ 進化プログラムを用いたマルチエージェントシステムの構築に関する研究		岸田
・ 微小径エンドミル加工における加工状態の監視		島名
・ 電子デバイスに関する研究		新田
・ 画像認識に関する研究		岸田・福添
〔教科書〕		
〔参考書・補助教材〕		
〔成績評価の基準〕 試験 50%，指導教員評価（レポート，理解度，英語力）50% で評価する。 詳細は別途定める。		
〔専攻科課程の学習・教育目標との関連〕 2-2, 2-3		
〔教育プログラムの学習・教育目標との関連〕 2-2, 2-3		
〔JABEE との関連〕 (d)(2)a), (f)		

Memo
