

登録コード	FSD11500	開講年度	2026				
授業題目	機械・ロボット学演習					担当教員	河村 隆 他
英文授業名	Seminar on Mechanical Engineering and Robotics					副担当	SHI JIAN
単位数	1	講義期間	前期(集中)	曜日・時限	集中・不定期	対象学生	機械・ロボット学分野 修士1年
講義室				授業形態	演習	備考	
信大コンピテンシー	該当						
(1)授業の達成目標	【ディプロマ・ポリシー】					【授業の達成目標】	
	26FS加・繊維学						
	【専攻】基礎科学に関連する総合的な自然科学分野の普遍的基礎学力，さらにそれを発展的に応用できる能力					基礎科学に関連する総合的な自然科学分野の普遍的基礎学力，さらにそれを発展的に応用できる能力	
	【専攻】繊維科学に関連する学際・業際領域を切り拓く創造的能力					繊維科学に関連する学際・業際領域を切り拓く創造的能力	
	【専攻】専門分野において企画・管理等を行えるマネジメント能力					専門分野において企画・管理等を行えるマネジメント能力	
	【専攻】専門分野における深い学識に基づく，卓越した実践的技術力および研究能力					専門分野における深い学識に基づく，卓越した実践的技術力および研究能力	
(2)授業の概要	機能機械学に関連した課題を選択し，担当教員の指導のもとに，文献検索，資料収集，調査等を行います．また，与えられた課題に対する研究進捗報告セミナー，専門分野の論文講読セミナーなどによって，発表能力や討論能力を研ぎます．国内外の関連学会や国際シンポジウムなどで研究成果を公表することで，プレゼンテーション能力を高めます． キーワード：メカニクス メカトロニクス エレクトロニクス デザイン 機械設計 機械材料 複合材料 ナノ材料 機械加工 電気電子材料 熱力学 流体力学 電子回路 計測技術 電子計測						
(3)授業計画	担当教員の指導を受けながら，学生自身の積極的な学習活動により計画的に実施して下さい．						
(4)成績評価の方法	担当教員の開催するセミナーや報告会での発表／発言／提出レポートの質／参加状況，学会での発表／質疑応答の質，また学生各自の研究テーマに対する取組み，研究成果などを総合的に判断して成績を評価します． 評価の結果が本演習で求められる水準に達しない場合には不合格となります．						
(5)成績評価の基準							
(6)事前事後学習の内容							
(7)履修上の注意	自立的／自律的／自主的／積極的に，調査／課題設定／計画／実験／解析／報告，のループを繰り返すことが求められます． 参加状況が求められる水準に達しない場合には不合格になります． この演習Ⅰが不合格になった場合にはその時点で留年が確定します． 演習Ⅱは、修士課程の1年目に「機械・ロボット学演習Ⅱ」とともに通年で受講すること。 演習Ⅱでは修士1年目の中間発表会（例年1月に開催）にて指定された方法で発表を行い、専攻教員の採点の結果、合格点に達していることが求められる． また，機械・ロボット学分野では、修士学生に対する教育的指導および社会に貢献する同分野の人材育成の観点から、演習Ⅰ～Ⅳを通じて，国内学会または国際学会での発表を1回以上していること（あるいは同等の業績）を修了要件としている．修士論文の提出には，修了予定日までに学会発表などが確定していることが求められる．						
(8)質問,相談への対応	随時可能です．						
(9)授業の形式	上述の授業計画に記載の通り．						
(10)学生へのメッセージ	与えられた課題の周辺や，さらに発展して興味を抱いた事柄について積極的に追求し，実験を行って下さい．新しい発見が生まれる可能性を追求しましょう．そういうプロセスを経験することによって研究開発の姿勢を学ぶことが，この授業の究極の目的です．						
【教科書】	指定しません．						
【参考書】	指定しません．						