

登録コード	TS240500	開講年度	2026				
授業科目	次世代モビリティシステム・デバイス特論					担当教員	曽根原 誠
英文授業名	Next Generation Mobility Systems and Devices					副担当	
単位数	2	講義期間	不定期	曜日・時限	集中・不定期	対象学生	航空機システム共同研究講座に所属する修士生
講義室			授業形態	講義	備考	場所：飯田サテライトC (S-BIRD C棟) 3F講義室 (予定)	
信大コンピテンシー	該当						
(1)授業の達成目標	【授業で得られる「学位授与の方針」要素】				【授業の達成目標】		
	2 6 TSカリ, 2 5 TSカリ, 2 4 TSカリ, 2 3 TSカリ						
	【専攻】環境調和社会, 知識基盤社会を多様に支える工学分野の高度な専門知識と実践的技術力				次世代モビリティシステム・デバイス (航空機装備品を含む) に関する様々な技術を知識として修得できるようになる。		
	2 6 TSカリ, 2 5 TSカリ						
	【専攻】専門知識に基づいて自らの思考や妥当性を論理的に説明できる批判的思考力				次世代モビリティシステム・デバイス (航空機装備品を含む) に関する様々な技術を知識として修得できるようになる。		
(2)授業の概要	次世代モビリティシステム・デバイス (航空機装備品を含む) に関する技術について学び, また外部講師を招聘し, 最新の技術動向についても学習する。加えて, 本学航空機システム共同研究講座ならびに航空宇宙システム研究拠点で研究を進めているシステム・デバイスについても学ぶ。						
(3)授業計画	第01回 ガイダンス 第02回 次世代モビリティの最新動向 第03回 地上モビリティ 1 (EVなど) 第04回 地上モビリティ 2 (高速鉄道など) 第05回 地上モビリティ 3 (リニアモーターカー) 第06回 地上モビリティ 4 (電動2 輪車など) 第07回 水上・海上モビリティ 第08回 空モビリティ 1 (航法技術など) 第09回 空モビリティ 2 (システム安全に向けた技術) 第10回 空モビリティ 3 (電動化技術) 第11回 空モビリティ 4 (ブレーキシステム) 第12回 空モビリティ 5 (各種センサ) 第13回 JAXAにおける研究開発事例 1 第14回 JAXAにおける研究開発事例 2 第15回 JAXAにおける研究開発事例 3 授業内容や順序が変更になる可能性があるが, その場合はその都度連絡する						
(4)成績評価の方法	・初回のガイダンスの際に説明する。						
(5)成績評価の基準	・初回のガイダンスの際に説明する。						
(6)事前事後学習の内容	・初回のガイダンスに出席しない者は履修を認めない。 【事前事後学習の内容】 WEB上の情報を利用することは勧めない。 ▼事前学習 事前に授業範囲について関連図書などを用いてよく調べておくこと。 ▼事後学習 授業で理解できなかった箇所は, その授業後に担当教員に尋ねること。また, 関連図書などを用いて復習すること。 事前事後学習に要する時間は計60時間 (4時間/回 × 15回) 以上を目安とする。						
(7)履修上の注意	・初回のガイダンスに出席しない者は履修を認めない。						
(8)質問,相談への対応	・原則授業前・授業後に直接口頭で質問すること。						
(9)その他	・諸事情で一部シラバス通りにはならないことも想定されるが, その都度連絡して周知するので, 学籍番号@shinshu-u.ac.jpのメールアドレスに届くメールを毎日確認すること。						
【教科書】	・指定しない。						
【参考書】	・指定しない。						