

工学部／ヒューマン・ロボット学科 〈カリキュラム〉

| | 1年次 | 2年次 | 3年次 | 4年次 | 進路 |
|---|--|---|---|---|--|
| 共通科目 | <ul style="list-style-type: none"> ●ヒューマン・ロボットゼミ ●ヒューマン・ロボット学入門 ●ランチタイムトークⅠ・Ⅱ ●コンピュータ入門・実習 ●ロボット製作実験実習Ⅰ・Ⅱ ●CAD基礎製図 ●教養・教職科目 | <ul style="list-style-type: none"> ●ヒューマン・ロボットゼミ ●基礎・応用プログラミング ●メカトロ実験実習Ⅰ・Ⅱ ●教養・教職科目 | <ul style="list-style-type: none"> ●ロボティクスプロジェクト ●ロボット工学 ●アナログ・デジタル回路 ●教養・教職科目 | <ul style="list-style-type: none"> ●環境工学 ●認知心理学 ●脳と行動 ●交通システム設計 ●スポーツ工学 ●教養・教職科目 | <ul style="list-style-type: none"> ●ロボットエンジニア ●機械技術者 ●メカトロエンジニア |
| <p>新知能ロボットコースでは、高度な問題に対して、学生諸君が自然に興味をもってチャレンジできるように指導します。</p> | | | | | |
| 新知能ロボットコース | <ul style="list-style-type: none"> ●二足歩行ロボット製法Ⅰ ●二足歩行ロボット製作演習Ⅰ | <ul style="list-style-type: none"> ●二足歩行ロボット製法Ⅱ・Ⅲ ●二足歩行ロボット製作演習Ⅱ・Ⅲ ●自律移動ロボット設計 ●メカトロニクス ●材料力学 ●工業力学 | <ul style="list-style-type: none"> ●自律移動ロボットプロジェクトⅠ・Ⅱ ●新・知能ロボット設計原論Ⅰ・Ⅱ ●ソフトコンピューティング ●機械力学Ⅰ・Ⅱ ●制御工学Ⅰ・Ⅱ | <ul style="list-style-type: none"> ●卒業研究 知能ロボット研究 移動ロボット研究 認知ロボティクス研究 ヒューマン・マシンシステム研究 知的システム研究 計測制御研究 制御回路研究 エネルギーシステム研究 | <ul style="list-style-type: none"> ●IT技術者 ●システムエンジニア ●エレクトロニクス技術者 ●マシンデザイナー ●ソフトウェアデザイナー ●セールスエンジニア ●公務員 ●大学院 ●教員 |
| システム・デザインコース | <ul style="list-style-type: none"> ●CAD応用製図 ●ロボット機構学 ●メカトロニクス ●材料力学 ●工業力学 ●エネルギー工学 ●電気回路入門 | <ul style="list-style-type: none"> ●コンピュータグラフィックス ●機械工作法 ●機械設計法 ●機械力学Ⅰ・Ⅱ ●制御工学Ⅰ・Ⅱ | <ul style="list-style-type: none"> ●電気自動車プロジェクトⅠ・Ⅱ ●設計製図 ●応用設計製図 ●ヒューマン・マシンシステム ●交通システム設計 ●シミュレーション工学 | | |

システム・デザインコースでは、1年生から専門科目がありますが、予備知識がない学生諸君にも理解できるように基礎から指導します。両コースとも、他コースでの興味のある科目を履修することができます。また途中でのコース変更も可能です。1年生のランチタイムトークでは、ヒューマン・ロボット学科の教員が、学生諸君の授業や学生生活におけるいろいろな心配に対応します。