

表4 学習・教育到達目標を達成するために必要な授業科目の流れ

電子制御工学科+専攻科先端融合開発専攻 (2016年度本科第4学年進級者以降)

学習・教育到達目標		授 業 科 目 名							
		本科4年		本科5年		専攻科1年		専攻科2年	
		前期	後期	前期	後期	前期	後期	前期	後期
(A)	(A-1)	法学(◎) 英語A(◎) ドイツ語(◎)	総合国語(◎) 法学(◎) 英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語特講1(◎)	英語特講2(◎)	社会倫理学特論(◎)	文学(◎)
	(A-2)			技術者倫理(◎) 信頼性工学(◎)		特別実習(◎) 特別研究1(◎)	特別研究1(◎)	社会倫理学特論(◎)	
(B)	(B-1)	電子制御工学実験II(◎)	電子制御工学実験II(◎)	電子制御工学実験III(◎)	電子制御工学実験III(◎)	特別実験(前期)(◎) 特別実習(◎)	特別研究1(◎)	創造工学実習(◎)	特別研究2(◎)
	(B-2)			卒業研究(◎)	卒業研究(◎)	特別実験(前期)(◎) 特別実習(◎)	特別研究1(◎)	創造工学実習(◎)	特別研究2(◎)
(C)	(C-1)	電子制御工学実験II(◎)	電子制御工学実験II(◎) 工学基礎研究(◎)	電子制御工学実験III(◎)	卒業研究(◎)	特別実習(◎) 特別研究1(◎)	特別研究1(◎)	創造工学実習(◎)	特別研究2(◎)
	(C-2)	英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語A(◎) ドイツ語(◎)	英語特講1(◎)	英語特講2(◎)	英語演習1(◎) 特別研究2(◎)	英語演習2(◎) 特別研究2(◎)
(D)	(D-1)	応用数学B(◎) 応用数学D(◎) 応用物理I(◎) 情報処理III(◎)	総合国語(◎) 応用数学B(◎) 応用数学C(◎) 応用物理I(◎) 情報処理III(◎)	卒業研究(◎)	卒業研究(◎)	特別実習(◎) 特別研究1(◎)	特別研究1(◎)	創造工学実習(◎)	特別研究2(◎)
	(D-2)	機械運動学II(◎)	機械運動学III(◎) 材料の力学II(◎)	システム制御I(◎) 情報伝送工学(◎) 信頼性工学(◎) 材料学(◎)	システム制御II(◎) 電子機器設計(◎)	計算力学(◎) 環境生態工学(◎) デジタルシステム基礎(◎)	環境材料学(◎) 建設計画学(◎)	人間インターフェースデザイン(◎) 電気機器特論(◎) 維持管理工学(◎) 建設振動学特論(◎)	
	(D-3)	電子制御総合実験(◎) 計測工学(◎) 制御工学(◎) 電子制御工学実験II(◎)	工学基礎研究(◎) 計測工学(◎) 制御工学(◎) 電子制御工学実験II(◎)	電動力デバイスI(◎) 環境エネルギー工学(◎) 電子工学I(◎)	電動力デバイスII(◎) 電子工学II(◎)	特別実験(前期)(◎)	特別実験(後期)(◎)	拡散現象論(◎) 新エネルギー特論(◎) 創造工学実習(◎)	材料分析工学(◎) 人間インターフェースデザイン(◎)
	(D-4)	電気磁気学II(◎) 電気回路II(◎) 電子制御回路(◎)	電気磁気学II(◎) 電気回路III(◎)	電子工学I(◎) 電子デバイスI(◎) ロボット工学I(◎) ロボット応用(◎) 画像工学(◎)	電子工学II(◎) 電子デバイスII(◎) ロボット工学II(◎)	回路網学(◎)		空気力学特論(◎)	メカトロニクス特論(◎)
	(D-5)					特別実験(前期)(◎)	特別実験(後期)(◎)	創造工学実習(◎) 医療福祉工学特論(◎) 航空宇宙工学特論(◎) 循環型社会特論(◎) 企業経営概論(◎)	プロジェクトマネジメント(◎)
(E)		情報処理III(◎) 電子制御工学実験II(◎) 電子制御総合実験(◎)	情報処理III(◎) 電子制御工学実験II(◎)	電子計算機I(◎)	電子計算機II(◎)	情報機器工学(◎) 特別実験(前期)(◎)	特別実験(後期)(◎)	情報工学(◎)	画像情報処理(◎)

表4に記載していない科目(専攻科先端融合開発専攻): 実験アラカルト, 科学技術リテラシー教育実習, 国際連携実習1・2, 環境計画学, リノベーションデザイン論, 都市形成論, 環境調整工学, 水管理工学, 地盤工学特論, 構造解析学特論