

が日本を手本にし、各国の経済を少しでも改善しようとしたときと重なるために、留学生が増えていったと思われます。

また、大学の授業もかなり変わってきています。私の入学した頃は、物理、化学等は480名を大きな教室に集め授業をしていました。そのような授業は他にも多々ありました。しかし、実験は今より多く、1年の化学、物理実験に始まり4年生前期まで、何らかの実験がありました。また、殆どの実験課題は次の週にレポートを提出しなければならず、現在のように隔週提出と言う甘いものでは無かったと思います。現在少しでも授業内容を理解してもらうため、演習の授業が多くありますが、私が入学した頃は、殆ど無く、演習問題は自分でするしかありませんでした。また、2年生の前期より専門科目の授業が多くなり、現在のように基礎科目中心のカリキュラムとは、随分異なっていたように思います。また、土曜日も2限の授業が有りました。45年も経てば様々な事変化するものです。どのようにすれば、学生や世の中に良くなるか分かりませんが、学生は自分の能力を自分なりに判断し、実現可能な夢を持ち、何事にも真面目にコツコツと、取り組むことが大切だと思います。

最後に、研究等でお世話になりました学生諸君と、学科のこと等でお世話になりました、知能機械工学科の諸先生に、お礼を述べて筆をおかせていただきます。

退任のご挨拶

知能機械工学専攻 元教授 山田 幸生



平成13年4月より

12年間、知能機械工学科・専攻にお世話になり、無事定年を迎えることができました。これもひとえに本学科・専攻をはじめとして本学の教員および事務員の皆様方のご支援・ご協力の賜物であり心より御礼申し上げます。

国立研究所で27年間の研究活動を行ったのち電気通信大学に赴任することになり、当初は研究室の運営に不安もありましたが、皆様から暖か

いご協力をいただき、また、優秀で勤勉かつ温和な学生たちと共に、無難なスタートを切れたことを思い出します。通商産業省の官僚機構の一部であったこともあり、どちらかというとピラミッド型の組織である国立研究所とは大きく異なる大学の組織に当初は戸惑いも感じましたが、これが大学の長所でもあり、また、短所でもあると思いました。その長所をできるだけ活用させていただいて大学での教育・研究生生活を過ごさせていただいたと感謝しております。

研究室に配属された学生の中には、当初は不安げで自分の考えも的確に表現できない学生も居りましたが、研究室の他の学生との緊密な交流や研究室のゼミを通して急速に成長して行く様子も数多く見られ、若者の成長と適応能力の高さに驚いたものです。日本の大学、特に国立大学は文部科学省の意向に大きく影響を受け、組織改革などによって教員は振り回されるという状況が見られますが、学生たちはそのような環境の変化には無関係に力強く育っていくものだと思えて感じました。

電気通信大学をめぐる環境は非常に厳しいものがあるようですが、これからは優秀な学生を社会に輩出し、社会に役立つ研究成果を挙げられるものと信じております。最後に、皆様のご健勝とご活躍をお祈りして、退任を挨拶いたします。有難うございました。

◆◆◆◆ 新任教員からのメッセージ ◆◆◆◆

新任のご挨拶

知能機械工学専攻 教授 増田 宏



2013年4月1日付で、知能機械工学専攻・総合デザイン分野に着任致しました。専門分野は、3次元CAD、形状処理工学、設計工学、3次元計測です。

私にとって、3次元CADとの付き合いは非常に長いものがあります。都立立川高校を卒業後、東京大学精密機械工学科／専攻で木村文彦先生の

元で研究を開始し、3次元CADが普及するずっと前からこの分野に従事してきました。その後、日本IBM東京基礎研究所で、(その当時の)次世代CADグループに配属され、機械系CADの基盤技術の確立に携わりました。皆さんが普段お使いの3次元CADのロジックには、些少ですが、私の研究成果が使われています。その後、東京大学に移りまして、人工物工学研究センター、環境海洋工学専攻、システム創成学専攻におきまして、形状処理工学を応用した産業支援技術の研究を進めてきました。

最近では、従来の設計生産支援の研究に加えて、レーザスキャナによる3次元計測を用いた大規模点群処理の研究にも力を入れています。この研究分野は、私と金井理先生(北大)が共同で立ち上げたもので、測量用のレーザスキャナを使って、生産設備や工業プラント、さらには建築物や社会インフラなど、大規模な対象物の3次元モデル化を進めることを目的としています。精密工学会の専門委員会として組織しまして、私とその委員長をしております。現在、企業会員が30社、大学・研究所の委員30名ほどで活動しています。この委員会で面白いのは、測量、土木、建築、林業など、異分野の参加も多いことです。精密工学会の組織ではありますが、応用領域を限定することなく、広く分野融合的な活動を進めているのが大きな特徴です。

電気通信大学におきましても、設計生産支援の研究を進めていくと共に、従来の枠にとらわれない研究を行なっていきたいと考えております。ご指導ご鞭撻の程、よろしくお願ひいたします。

新任のご挨拶

知能機械工学専攻 助教 井上 洋平



名古屋工業大学の特任研究員(2007年～2011年)

2012年11月1日
付けで知能機械工学
専攻前川研究室の助
教に着任致しました
井上洋平と申します。
私は大阪大学の機械
物理工学専攻で博士
課程を修了した後に、

同志社大学の特任助教(2011年～2012年)を経て、本学に移って参りました。

専門は流体工学で、大学院在学時は計算流体力学による乱流解析と計算流体力学の産業システムへの応用に興味を持ち、タービン・ポンプなどにおいてみられる回転乱流の過渡状態や回転乱流と噴流との相互作用に関する研究を行いました。学位取得後は、流体・構造連成問題と呼ばれる分野を中心に研究活動を行っております。

流体・構造連成問題は、流体と固体の相互作用によって引き起こされる様々な問題を取り扱う分野であり、発電プラントにおける配管の振動破壊、航空機の翼のフラッターリング、強風による吊り橋の振動、心拍や血管の変形と血流など、機械、航空、建築、バイオエンジニアリングに至るまで広範な領域を含みます。渦の生成や流体抗力の発生、固体の固有振動など、微視的な物理現象が相互に作用して構造体の振動・変形・破壊といった巨視的な挙動をしめす点や、流体力学、固体力学、振動学、などの個々の現象を記述する複数の物理モデルが相互に関係する点から、流体・構造連成問題は典型的なマルチスケール・マルチフィジックス現象といえます。

これまでは比較的小さなスケールで、低速な流体との相互作用に関する研究を進めておりましたが、本学着任後は、高速移動体の抵抗低減、移動体による騒音・振動機構の解明と抑制に注目し、その基礎となる流体・構造連成モデルの開発を進めるとともに、実験的手法による数値モデルの検証を同時に行い、流体工学に基づいた新たな「ものづくり」の実現を目指した研究を行いたいと思っております。

このような研究活動や教育活動を通じて、知能機械工学科の発展に貢献したいと考えておりますので、皆様のご指導、御鞭撻のほどどうぞよろしくお願ひ申し上げます。



新任のご挨拶

知能機械工学専攻 助教 秋田 学



2013年1月1日付で、知能機械工学専攻の助教に着任しました秋田学と申します。私は、大阪大学大学院電気電子情報工学専攻で博士後期課程を修了後、2011年度は日本学術振興会特別研究員として、また2012年度は博士研究員として米国ニューメキシコ工科大学で研究活動を行ってまいりました。

大学院在籍時とニューメキシコ工科大学では、雷放電進展に伴い放射される電磁波パルスを複数アンテナで受信し、その放射源の位置を特定する広帯域デジタル干渉計の開発に従事してまいりました。広帯域デジタル干渉計は、パッシブレーダのひとつで雲内の放電路を可視化する装置としては、世界最高の時間分解能を有しており、これまでにこれを用いた雷放電観測により雷放電機構解明に貢献してきました。

本学においては、自身の研究分野の幅を広げるために、稲葉教授らとともに社会の安心安全を支える技術として、とくにITS産業分野において注目が集まっているレーダ技術（アクティブレーダ）の変調方式についての研究に従事したいと考えております。現在、車載レーダでは、FMCW方式が広く採用されていますが、FMCW方式は目標が多く存在する環境では、目標物の検知が困難であるという原理上の問題があります。これを回避するためにレーダのビーム幅を絞ることによりこの問題を回避しておりますが、近距離における側方からの飛び出しを検知できないという新たな問題も発生しており、遠距離高分解能と近距離広角の特長を併せ持つ変調方式が求められています。またITS分野で利用されているレーダでも、車載レーダ、交差点等の安全運転支援システム、駅ホームや踏切における鉄道安全監視システムなど用途は様々であり、それぞれの用途に応じた最適な変調方式を提案したいと考えております。また研究と同時に教育の面においても本学に貢献したいと思っておりますので、皆様のご指導ご鞭撻の方、どうぞよろしくお願いいたします。

新任のご挨拶

知能機械工学専攻 助教 船戸 徹郎



2013年1月1日付けで知能機械工学専攻中野研究室の助教に着任いたしました船戸徹郎と申します。東京工業大学にて学位取得後、京都大学・同志社大学にて研究を行ってまいりました。

現在の研究として、ヒトや動物が歩行や直立などの全身運動中にどのような制御を行っているかを運動計測、統計解析、力学解析などを用いて解明しようとしています。また、学部の卒業研究では跳躍ロボット、修士の研究では溶接構造物の残留応力の推定、博士の研究では生物（コオロギ）の脳のモデル化など、幅広い研究を行ってきました。

ヒトの運動を詳しく観察してみると、無意識のうちに様々な制御が行われており、その制御則が一般的な機械とは異なる指針で作られていることに気づかされます。例えば、ヒトが単純に立っている状態というのは、大まかに3リンク程度の倒立振子を維持している状態と考えられますが、これが必ずしも静止安定状態に制御されてはいません。直立状態を思い浮かべてみると、ゆっくりとした周期で常にゆらいでいることが想像できると思います。このゆらぎを生じる原因は未だに議論されており、どうも単純なノイズではなく、制御則自体にゆらぎの原因があるのではないかと考えられています。機械であれば、ゆらぎを消すことで安定化を考えますが、例えば姿勢が不安定なパーキンソン病の患者はゆらぎが小さくなることから、ゆらぎは逆に安定化の仕組みに関わっている可能性があります。このようにヒトや動物と機械の制御の違いを考えていくと、例えばアシスト機器などで運動をサポートするにしても、ヒトの制御機構を知り、うまく人にあわせて制御を作ることが安全な機械設計に必要なのではと思われれます。

本学では、このような制御則に関わる研究と共に、これまで研究員という立場でできなかった授業や大学活動にも積極的に貢献して行きたいと思っておりますので、ご指導ご鞭撻のほど、よろしくお願いいたします。

新任のご挨拶

知能機械工学専攻 助教 橋本 卓弥



2013年2月1日付けで知能機械工学専攻に着任にいたしました橋本卓弥と申します。出身は東京理科大学で、同大学で今年の1月まで助教として勤務しておりました。

まだまだ分からない事ばかりですが、現在は小池卓二教授の下で研究と学生の指導に励んでおります。

研究としては「人と協調する機械システム」に興味があり、日常生活の中で人の活動をサポートする機械システムに関する研究に取り組んでおります。東京理科大学では、主に人と対話しながら人の生活を支援するコミュニケーションロボットに関する研究を行っていました。具体的には、人に酷似したアンドロイド・ロボットを開発し、人のような自然な表情や身体動作を実現することを目的に、人の動作のモデル化とロボットへの実装に取り組みました。そして、開発したロボットを応用し、受付システムや遠隔授業システム、患者ロボットの開発も行いました。また、人の動作を直接的に支援するものとして、パワーアシストスーツや歩行器等の福祉機器の開発にも携わりました。今後は、生体信号や力覚情報を利用した筋力トレーニング装置やパワーアシストスーツのインタフェースに関する研究を行いたいと考えております。研究テーマについてはまだまだ暗中模索といった所ですが、様々な課題に取り組みながら独自の研究領域を確立していきたいと考えております。

教育に関しましては、価値観が多様化している時代ではありますが、まずは確かな知識と技術を持ったエンジニアの育成を念頭に置きたいと思っております。そして、これは私自身にも言える事ですが、培った知識と技術を駆使して明るい未来を創造し、世界の情勢が急変しても一人で世界を渡り歩けるような逞しさを身につけてもらいたいと思っております。

最後に、研究においても教育においてもまだまだ力不足で至らぬ点が多いかと思っておりますので、皆

様からのご支援とご指導を賜りますようお願い申し上げます。

◇◇ NHK 大学ロボコン 2013 ◇◇ でベスト4の快挙！

知能機械工学科公認サークルであるロボメカ工房のチームが、平成25年6月9日（日）に開催された「NHK 大学ロボコン 2013」において、初めてベスト4に入るという、快挙を達成しました。

3年連続で事前審査を通過して、本大会への出場権を得たロボメカ工房チームは、予選リーグの初戦で横浜国立大学と対戦し、大差で勝ち抜くと、シード校の豊橋技術科学大学との対戦では、見事なグリーン・プラネット（満点）を達成して圧勝し、Fグループで1位となり、決勝トーナメント進出を果たしました。

決勝トーナメントでは、準々決勝でものつくり大学と対戦、これを再び大差で破り、初のベスト4入りを達成しました。続く準決勝では善戦及ばず、金沢工業大学に惜しくも敗れてしまいましたが、ロボメカ工房チームの健闘ぶりには、会場から大きな拍手があがりました。金沢工業大学は、この後の決勝で東京大学を破り、この大会の優勝を決めています。

ロボメカ工房チームは、ベスト4の快挙の他にも、製作したロボットが高く評価されてデザイン賞を、また、もっとも多くのグリーンプラネットに挑戦して、観客をワクワクさせたとして、特別賞も受賞しました。

なお、本大会の様子は、7月15日（祝）の11時から、NHK 総合テレビで放送される予定です。



競技中の様子



◆◆◆ 就職支援活動報告 ◆◆◆

これまで数多くの卒業生を輩出してきた知能機械工学科・専攻と通機会は、秋から就職活動を開始する3年生を対象に、卒業後のエンジニアのキャリア形成を考える上での、様々な職業人ロールモデル（行動の規範となる存在、お手本）として、卒業生に講演をしていただく特別講演会を企画しています。前号でもご紹介させていただきましたが、2012年7月は、知能機械工学科3年生の講義「機構要素設計」とコラボレーションして、下記の通り実施致しました。

第3回：特別講演会

開催日：平成24年7月25日（水）

場 所：東5号館241教室

14:40-15:10 講演

題 目：就職活動へのアドバイス
— 国研女性研究者の視点から —

講 師：高橋千織氏（1987卒業、1989修了）
独立行政法人 海上技術安全研究所

15:10-16:10 ディスカッション

ディスカッションでは熱心な学生が多く、時間を17時まで延長するなど、充実した議論が行われました。

2013年度は、現場で活躍されているOB数名を講師として迎え、現在の仕事内容、自身の就職活動、就職活動の準備と心構え、就職先を決めた理由やきっかけ、仕事を選ぶうえで考えたこと、エンジニアのキャリア形成に対する考え、学生への提言などについて、講演していただくことになっています。

◆◆ OBから現役学生への メッセージ ◆◆

仕事のこと、思案中ですか

特許庁 特許審査第二部 自動制御
主任上席審査官

仁科 雅弘（1993年卒、1995年修了）

在学生の皆さん、はじめまして。私は、1995年に特許庁に入庁し、特許審査官として働いています。研究開発の成果として得られた発明のうち特許庁に出願されたものについて、特許すべきか否かを審査するのが審査官の仕事です。また、他省庁の行政官と同様、法改正、予算、国際交渉といった仕事に従事することもあります。

皆さんの中には、働きがいのある仕事は何であるかについて思案中の方はいませんか。私もそんな学生でした。しかし、今の私からは、定職に就いてから働きがいを見出すことをお勧めします。なぜなら、就職してみないとわからないことが多いえ、自分自身や社会の就労に対する考え方も変化するからです。皆さんが強者ならば、同じ職場にいながらにして、働きがいを感じられるように仕事の中身を変えてしまうことだって不可能ではありません。ただ、このように結論を先送りする前提として、学生のうちに基本的なスキルを修得しておくことと、就職後の少なくとも数年間はプロとなるための努力を継続することが必要でしょう。この基本的なスキルとは、「文献の記述や対話を通じて新しい知見を獲得し、その知見を活用して創造的活動を行い、その成果物を第三者に伝えるように表現するという一連の作業を、与えられた時間内でできること」だと思います。近頃では、この一連の作業を日本語以外で行うよう求められることも少なくありません。皆さんが指導教官のもと研究室で行う活動は、このスキル獲得の絶好の機会だと思います。

では、私の感じている働きがいについて、これまでのキャリアのご紹介を兼ねて記載したいと思います。勿論、学生時代の私には知るよしもなかったことばかりです。

まず、人との出会いと思考のキャッチボールが挙げられます。出願人やその代理人である弁理士の方と書面又は面談を通じて行う特許性について

の知的格闘は、審査官の仕事の醍醐味でしょう。審査のレビューを行う審判という手続では、法廷によく似た審判廷に当事者を呼んで口頭審理を行うことがあります。主張の応酬の中で瞬間的に判断をしつつ審理を進めていくことには、スリルのようなものを感じます。また、家族と共にロンドンに赴任した際には、日本人とは異なる思考をされるプロフェッショナル達と議論ができ、とても刺激を受けました。ノーベル賞受賞の山中先生と、二人きりで特許制度について会話をさせて頂くなんて機会もありました。

つぎに、見える成果を積み重ねていくことが挙げられます。自らが表現ぶりを起草した条文を六法などで見かけると、世の中に何か働きかけが出来ているような気になれます。また、長官の指定代理人として訴訟行為をした裁判で得られた勝訴判決は、ちょっとした勲章みたいなものです。審査基準の整備や人事の仕事に従事していたときに策定したルールや仕組みが、職場の中で動き続けていることも嬉しいですね。作成した報告書等が評価されることも、達成感につながります。民間人として出向した際には、頭を下げながら外回りをして、売上目標をクリアするなんて場面もありました。

もう少し若い頃は、対応できる技術分野を拡げていくことにも働きがいを感じていました。審査官は担当技術分野が変わることがあり、その都度、基本書を通読し特許文献を読み漁る等して、その分野における技術者のレベルに到達する必要があります。私も、自動制御、電動機、スイッチ、空調機器といった分野で審査をしてきました。今後も、新技術へのキャッチアップを怠るつもりはありませんが、正直なところ少々辛くなりはじめています。

メッセージを締め括るにあたり、働きがいを見出す前段階となる就職活動についてもお勧めしたいことがあります。それは、現役でバリバリ働いている様々な職種の方々と直接会うことです。ネットで得られた情報のみで知ったつもりになってはいけません。また、ブランド志向で仕事や組織を選んだところで、それが5年後に存続している保証もない時代ですから、皆さん自身の感性で選択すべきでしょう。多くの業種が厳しい状況下

にあります。お会いした方の態度や話に皆さんの心に響くものがあつたならば、その方の仕事に近い仕事を、皆さんの将来の仕事としてよいのではないのでしょうか。

それでは、皆さんから、審査官、国家公務員又は知的財産の仕事について聞きたいという声が掛かることを楽しみにしていますね。



特許庁審判廷の陪席審判官席にて

◇◇◇ 第26回田中栄賞 受賞者 ◇◇◇

平成24年9月

路 大涛 (課程博士 (工学))

「工具を板材の面内方向に移動させるせん断加工に関する研究」(指導教員: 村田教授)

平成24年12月

王 晓星 (課程博士 (理学))

「Application of Symplectic Decompositions of Operator Exponentials to Simulations of Physical Systems (指数演算子のシンプレクティック分解法を用いた物理シミュレーションへの応用)」(指導教員: H.-G. Matuttis 准教授)

高橋 和仁 (論文博士 (工学))

「管材の曲げ加工における断面形状の寸法精度向上に関する研究」(紹介教員: 久保木准教授)

平成25年3月

Montree Pakkratoke (課程博士 (工学))

「Development of Microindentation Robot for Hardness and Stiffness Measurement with Vision Based Navigation System (表面硬さと剛性の測定のための画像処理で移動経路制御されたマイクロインデ

ンターロボットの開発)」(指導教員：青山教授)
鈴木 学 (課程博士 (工学))
「リーダ追従型隊列誘導によるフォロアロボット
群の移動に関する研究」(指導教員：中野教授)
戸倉 裕介 (課程博士 (工学))
「衝撃波の干渉を伴う超音速遷移 / 乱流境界層に関
する直接数値シミュレーションによる研究」
(指導教員：前川教授)
長谷川 浩章 (課程博士 (工学))
「抵抗ネットワーク型近接覚センサアレイの研究
開発」(指導教員：下条教授)

学位取得を振り返って

電気通信大学 高橋 和仁

この度は、博士(工学)の学位に加え、栄誉ある田中栄賞を授与して頂き、大変光栄に感じております。通機会関係の皆様には厚く御礼申し上げます。

思い起こせば、平成5年に電気通信大学に文部技官として就職し、その後、技術職員・学術技師として働きながら、同時に研究活動を続けられるという幸運な機会に恵まれました。その間の研究成果を博士論文として纏め上げ、論文博士として学位取得に至りました。

論文は、曲り管断面の寸法精度向上のための加工法を提案しました。高精度をKeywordにした生産加工に関わる研究です。振り返れば、その研究作業は、混沌とした自分の知識や経験を体系的に整理する作業でした。従って、テーマ選択→位置付けと目的→研究活動→評価といった一連の研究活動を遂行する能力、研究成果をまとめ、かたち作り、論文として社会に出せる能力に、博士号というライセンスを頂けたのだと考えています。ですから、社会貢献のために、生産加工の分野も含めて様々な分野にチャレンジし、この能力を活かすよう努めて行きたいと考えています。

また、村田眞先生からは、本研究を始める機会と終始研究活動にご支援頂いたこと、研究に対する真摯な姿勢を学ばせて頂きました。指導教官である久保木孝先生からは、終始適切なご指導とご助言を頂き、原理・原則の思考方法を学ばせて頂きました。この場をお借りして、深く感謝いたします。今までは、諸先達の方々に多大なる恩恵を

与えられてきた人生でした。これからは、人に恩恵を与えられるよう、日々精進して行きたいと考えています。

最後に、関係者各位の皆様のご協力、ご支援に深く感謝を申し上げます。

田中栄賞を受賞して

知能機械工学専攻 Montree Pakkratoke

It is a great honor for me to receive the Tanaka Sakae prize. And thank you very much for an opportunity to write on this article, I appreciate it so much. My Ph.D. story started from six years ago after received the scholarship from Royal Thai Government for study abroad emphasizes Mechanical engineering in 2007. With this criterion I have two countries in my mind, the first one is Japan and the second one is Germany. Because both countries have a very long-term experiences with a very huge railway system in their own country. I believed that the train transportation system is the most complicated mechanical system, those countries that have an excellent train that means they have an excellent mechanical engineer. After compared train system in Japan and Germany, I decided to study Ph.D. program in Japan. Because Japanese train is very well built and care much of the customer on the train. These reasons make the Japanese train system outstanding over than other countries. Moreover, Japanese people are friendly and very kind. These are the reasons why I came to study in Japan.

After selected Japan, then I began to contact with my first Japanese supervisor, Prof. Jiro Matsuda and asked him for his suggestion university. He worked for Thai Government as a long-term expert dimension metrologist for many years. He also gave his precious time as a volunteer for teaching Japanese language for Thai staff and I knew him from his class. He is the window of my Ph.D. life, without him I would cannot study at UEC. He introduced me to Prof. Hisayuki Aoyama in the earlier of year 2008, then I became to a research student of AOLAB in October 2008. After that I entered the Ph.D. program in April 2009. During my Ph.D. life, not only the mechanical

technology that I have learned from UEC, but I have received a lot of experiences from Japanese culture. I love Akihabara, kakaku.com and Yahoo auctions and I will not survive Japan without those things. I have an opportunity to visit many places of Japan; all of them are the wonderful places on earth that I have seen in my life. And I started cycling first time in my life at Japan.

Finally, to end this article I would like to express my gratitude to all of my supervisors. First of all, Prof. Hisayuki Aoyama, who gave me an opportunity to think, work and learn from his great experiences. He inspires me many things and gives me many encouragements for my work, as well as a financial support and the facility in AOLAB. Without him I will not succeed my Ph.D. program. Next person is my co-supervisor Assoc. Prof. Chisato Kanamori. His comments very improve my research as well as his encouraging and personal guidance has provided a good basis for my research. Last but not least, I would like to thank Prof. Jiro Matsuda for his unconditional support in any issues during my stay in Japan.



◇◇◇ 学内情報この一年 ◇◇◇

1. 教職員の異動など

平成 24 年 11 月 1 日	
井上洋平助教	採用 (前川研究室)
平成 25 年 1 月 1 日	
秋田学助教	採用 (稲葉研究室)
船戸徹郎助教	採用 (中野研究室)

平成 25 年 2 月 1 日	
橋本卓弥助教	採用 (小池研究室)
平成 25 年 2 月 28 日	
奈良高明准教授	東京大学に転出
平成 25 年 3 月 31 日	
村田真教授	定年退職
山田幸生教授	定年退職
小泉博義准教授	定年退職
正本和人特任准教授	辞職
平成 25 年 4 月 1 日	
増田宏教授	東京大学より転入
正本和人准教授	採用
久保木孝准教授	教授に昇任
平成 25 年 4 月 30 日	
高橋桂太助教	名古屋大学に転出

2. 卒業生と新入生の記録

平成 24 年 9 月 28 日	9 月期卒業式
	<u>大学院電気通信学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士後期課程 1 名
	<u>大学院情報理工学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士前期課程 2 名
平成 24 年 10 月 2 日	10 月期入学式
	<u>大学院情報理工学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士後期課程 1 名
平成 24 年 12 月 31 日	12 月期修了
	<u>大学院情報理工学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士後期課程 1 名
平成 25 年 3 月 23 日	卒業式
	<u>電気通信学部 知能機械工学科</u>
	A コース 110 名・B コース 31 名
	<u>大学院情報理工学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士前期課程 93 名
	博士後期課程 3 名
	<u>大学院電気通信学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士前期課程 1 名
	博士後期課程 1 名
平成 25 年 4 月 4 日	入学式
	<u>情報理工学部 知能機械工学科</u> 150 名
	<u>大学院情報理工学研究科</u>
	知能機械工学専攻 博士前期課程 78 名
	博士後期課程 3 名
	<u>情報理工学部編入学</u> 知能機械工学科 7 名

