

通機会 Web ページ

<http://www.tsukikai.mce.uec.ac.jp/>



通機会 Facebook ページ

<https://www.facebook.com/uec.tsukikai>



◆◆◆◆ 退職教員からのメッセージ ◆◆◆◆

「ありがとうございました」

知能機械工学専攻 元教授 下条 誠



私は 1973 年に本学機械工学科を卒業後、つくばの研究所などを経て、2001 年に本学知能機械工学科に教授として着任致しました。私と電通大の関係は古く、小学 1 年生の頃、自宅から徒歩 5 分の目

黒校舎の校庭で遊んだことが始まりです。その木造校舎を覚えている世代としては一番若いのではないのでしょうか。また本学調布移転と同時期に、私も本学からこれも徒歩 5 分ほどの所に住むことになりました。当時の記憶として調布銀座前にあった旧調布駅を覚えている本学 OB の方は果たして何人か、たぶん目黒校舎と両方見た OB は私以外いないのではと思っています。また中学生のころ、学園祭で見た調布飛行場から軽飛行機が離着陸するレーダ画像に非常に感激しました。本学に入学したのもこの経験が大きな要素です。

これまで私は、歯車からロボティクスに進み研究を行ってきました。特に梶谷誠先生からは、歯車研究でのご指導以外にも、様々な人生の岐路で大変お世話になりました。現在の私があるのは先生のおかげであると深く感謝しております。本学に来てからは、触・すべり・近接覚センサの開発とロボットハンド制御の研究を行いました。指導

した学生は、論文賞、研究奨励賞などの数多くの賞を国内外から頂きました。私の研究分野は発展途上期のもので、若い方の自由な発想が強みになる幸運さもあったと思いますが、みなさん本当に優秀な学生でした。私の生涯の成果の大部分は、本学在職中に卒業生とともに行われたもので、卒業生は共同研究者であると思っています。

本学は私が学生として学んだ所でもあり、最後の思いとしては、「何処にでもあるような機械工学科ではなく、特色を持った機械工学科として存続してほしい」と思っております。これから大学は、少子化に伴い、各種改革・統廃合が進んでいくと思います。その過程の嵐の中で翻弄されることなく、教職員がより本来の仕事に打ち込めるよう、教育・研究、本学の運営など、組織としてバランスをとり、未来に向けて計画・実行し、特色のある機械工学科、優秀な人材を輩出する機械工学科として、末永く存続していただきたいと心から願っています。

◆◆◆◆ 新任教員からのメッセージ ◆◆◆◆

新任のご挨拶

機械知能システム学専攻 教授 金子 修



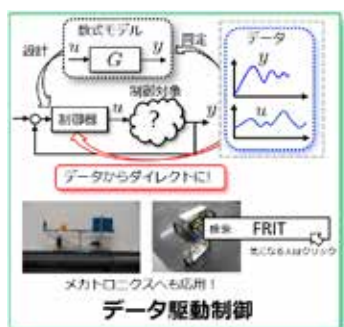
平成 27 年 10 月 1 日付けで知能機械工学専攻（機械知能システム学専攻）に着任しました金子修です。出身は新潟県で、修士課程までを地元の長岡技術科学大学にて過ごしたあ

通機会だより第 41 号の主な内容

退職教員からのメッセージ…1、新任教員からのメッセージ…1、改組に関するお知らせ…5、UEC 生涯メールシステムについて…6、第 29 回 中榮賞受賞者…6、学内情報この一年…7、通機会会計報告および就職・進学状況…8 ほか

と、いったんは東京にある IHI の関連企業に就職し、しかもこの調布市の近くに住んでおり、会社がある目黒までを満員電車で揺られながら通勤していた社会人生活を2年間していました。その後、大阪大学にて13年、金沢大学にて6年半を過ごし、ほぼ20年ぶりに東京に戻ってきたといえます。

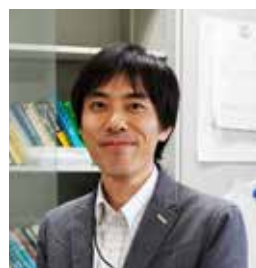
専門は制御工学、とくにここ最近では、数式モデルを使わずにデータのみで制御器を設計するデータ駆動制御に関する研究、そして、それから発展または逆戻りといえますか、データから制御器とモデルを同時に求める手法、そしてそれらの背景にある「制御目的」「制御器」「モデル」の三者の関心に興味をもち、理論・応用双方の観点から研究をしています。さらに、データのみで設計した制御器が果たして実装後に所望の特性を実現するか否かという問題は未だに解決されていない問題なのですが、そのような問題にも自分なりに切り込んでいるところでもあります。データ駆動制御は理論研究のように聞こえますが、決してそうではなく、実応用を強く意識しており、現在は某企業二社様と共同研究を遂行しています。さらに、ビッグデータ、IoT、セキュリティなど、制御の周辺領域とも融合した研究や技術を展開できればよいかなと考えており、そのための学会の研究會活動も同時進行しています。



自分はおもとは機械系学部の出身であり、機械を動かすことの醍醐味や面白さから制御に興味をもちました。この20年間で情報系学科、システム系学科、電気系学科のように渡り歩いてきましたが、機械系学科である機械知能システム学専攻の一員になったことで、初心にもどり人や社会に役に立つ機械の制御という観点から新たな研究の視点を得たいと考えております。今後ともどうぞよろしくお願いいたします。

新任のご挨拶

機械知能システム学専攻 准教授 菅 哲朗



2016年4月1日付で機械知能システム学専攻の准教授に着任した菅 哲朗(かん てつお)と申します。長崎県南高来郡瑞穂町(現 雲仙市瑞穂町)で高校卒業まで18年間過ごしたのち、大学から東京

に出てきました。東京で最初に住んだのが調布市仙川で、再び調布に戻ってきたのも、何らかのご縁あつてのことかと感じております。上京後は東京大学で学部・大学院を過ごし、MEMS (Micro Electro Mechanical Systems : 微小電気機械システム) の研究を進めてまいりました。専門としてMEMSによる光デバイス、とくにマイクロ・ナノサイズの機械構造と電磁波の共鳴現象を利用したセンサやフィルタの研究がメインテーマです。通常の光デバイスにおいては、材料物性を利用して必要な機能を実現するのが王道です。これに対し、構造の機械的形狀を工夫して、優れた機能の実現をはかるという、機械系ならではのアプローチを採っているところが、自分の研究の独自性のある点だと考えています。例えば最近、光に対してアンテナとして振る舞う微小なピラー構造を作製して、波長選択的な光受光素子の実現に取り組んでいます。将来的には、複数の波長に対応したピラーを一画素に集約して、スペクトル的な画像を取得できるカメラを研究開発したいと考えています。これは、ロボットなど自律機械が周辺環境を正確に把握し、安全に人と調和して動作できる技術につながるものです。また、テラヘルツ光に対して機能する、円偏光フィルタに取り組んでいます。テラヘルツ光は波長が数100 μm と、サイズがMEMS構造の寸法とフィットするので、共鳴体を作りやすい特徴があります。そこで、MEMSで立体らせん構造を作ると、円偏光とよく共鳴して、円偏光フィルタとして機能することがわかってきました。光学素子のバラエティが不足しているテラヘルツ光において、有用な素子につながる基礎技術だと考えています。こうした機械系ならではの構造的なアプローチを生かしたデバイスで、従

来にない価値を世の中に提案していきたいと考えています。

新任のご挨拶

機械知能システム学専攻 准教授 小泉憲裕



昨年10月に知能機械工学専攻准教授として着任いたしました、小泉憲裕と申します。私の専門分野は医療ロボティクスで、『医デジ化』をキーワードに医療ロボットの構築法を研究しております。

当初は2足歩行の研究に興味をもってロボットの道に進んだのですが、年月を重ねて、医療ロボットの教育・研究プロジェクトのおもしろさに目覚め、いつの間にかこれに夢中になり、いまではこの『医デジ化』が私の天職と思うまでに至っております。

遠隔診断ロボットに関する研究により博士号を取得して、つくばの研究所でポスドク生活を行なった後、ふたたび大学に戻って腫瘍や結石を対象に超音波診断・治療を行なうロボットの研究・開発に取り組むはじめました。そんな折、突然原因不明の病に冒され、当時の勤務先であった東大の大学病院に入院して半年間、生死をさまよったのです。

幸いなことに、一緒に共同研究を行っていた先生方にも支えていただき、なんとか命拾いすることができました（同時にお世話になった先生方になにか困ったことがあれば、ぜひ今度は自分が応援団になって、公私にわたって力強く支える人間になりたいと強く心に誓いました）。

また、実験室が幸いにも病院の敷地内にあったことで、入院中も教育・研究業務を可能な範囲でなんとか果たすことができました。と同時に病床において心の底から強く感じたことは、『人ひとりの力で生涯成し遂げられることなんて高々限られているなあ、、、』ということです。

電気通信大学におきましても周囲の先生方と協調しながら、周囲のさまざまな教育・研究リソースを可能な範囲で最大限活用させていただき、先生方とコミュニケーションを密接にとり合いなが

ら、一步一步、ものごとを前にすすめてゆきたいとおもいます。大学の質の向上にすこしでも貢献してゆければと希望しておりますので、ご助言・ご指導・お力添え賜りますよう、どうぞよろしく願いもうしあげます。

新任のご挨拶

機械知能システム学専攻 助教 梶川翔平



2015年10月1日付で知能機械工学専攻の助教として着任いたしました梶川 翔平（かじかわしょうへい）と申します。久保木教授の下、材料加工に関する研究に取り組んでいます。兵庫県神戸市で生まれ育ち、高校卒業後、京都工芸繊維大学に入学しました。学部4

年から大学院では、主に金属材料の塑性加工を扱う研究室に所属しておりましたが、私の研究テーマはその中では少し変わっており、加工の対象が金属ではなく木質系材料でした。木質系材料は、加熱圧縮によって流動、冷却によって固化する特性を有しています。適切な条件下において、飽和水蒸気による熱処理を木質系材料に施すことによって、材料の流動・自己接着特性を効果的な活性化させると、鍛造加工、射出成形などといった一般的な金属・プラスチック加工技術によって任意形状の部品を加工することが可能となります。このような技術の開発によって、木質系製品の大量生産が可能となれば、循環型資源である木質系材料の利用用途を広げることができると考えています。

本学においては、木質系材料のさらなる加工性の向上、および成形品の物性向上に向けた研究を継続して取り組みたいと考えています。また、これまで扱ってこなかった金属材料に関しても、新たな加工技術の考案や、既存の加工法における問題点の解決手法の開発に取り組んでいきたいと考えており、自身の研究の幅を広げていきたいと思っております。

着任してからもう半年となりますが、昨年度より「メカノデザイン」を担当させて頂いており、

さらに研究室の学生の研究指導に携わらせて頂く中で、教員の面白さや大変さを実感しております。こういった教育面に関しましても、学生が興味持てるような工夫を常に考えながら、積極的に取り組んでいきたいと思っております。まだまだ未熟者ではございますが、本学に積極的に貢献してい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

機械知能システム学専攻 助教 孫 光鎬



2015年10月1日付で知能機械工学専攻の助教として着任致しました孫光鎬（そん ぐあんほ）と申します。桐本哲郎教授の下でマイクロ波レーダなどの生体センサを用いた非接触バイタルサイン（心拍数・呼吸数・体温）計測、及び関連の医療機器の研究・開発を行っております。

私は中国で高校を卒業後、日本へ留学してきました。気がつけば来日して13年目に突入し、私にとって日本は第二の故郷となっております。専門教育はほとんど日本で受け、学部は千葉大学メディカルシステムを卒業し、学位は首都大学東京システムデザイン研究科で取得しました。その後、日本学術振興会の特別研究員（PD）を経て、本学へ移って参りました。

私の専門は医用工学です。主に生体計測・生体情報処理などの手法を用いて、ヒトを「測る」「識る」に関する研究を中心に、医療計測システムの研究開発を行っております。例えば、マイクロ波レーダを用いることにより、体表面上に生ずる呼吸と心拍に伴う微細な動き（呼吸：1mm、心拍：0.05mm）を捉えます。カメラを使って、血液が血管を流れるときに起こるわずかな光吸収の変化を解析し、心拍数を計測します。また、赤外線サーモグラフィを利用して、体表面から放出される赤外線を測定し、体温を非接触で計測することができます。非接触バイタルサイン計測の利点は、患者への負担が極力少なく、しかも無拘束・無意識などが挙げられます。このような非接触バイタル

サインを計測する技術を活用し、「社会安全システム」、「在宅ヘルスケア」、「動物健康モニタリング」分野に焦点を当て、関連の医療機器の実用化開発に取り組んでいきたいと考えております。

最後に、研究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いますが、知能機械工学専攻に貢献できるように日々努力していきます。今後とも、どうぞご指導ご鞭撻のほどよろしくお願い申し上げます。

新任のご挨拶

機械知能システム学専攻 助教 東郷俊太



2016年4月1日付で機械知能システム学専攻の助教に着任いたしました、東郷俊太と申します。名古屋大学大学院工学研究科にて博士号を取得後、株式会社国際電気通信基礎技術研究所で日本学術

振興会特別研究員として2年間ポスドクをしておりました。制御工学の観点から、ヒトの脳が身体をどのように制御しているのかを実際のヒトの運動を計測・解析することで明らかにし、ロボット制御へと応用する研究をしております。

大学院ではヒトの多関節協調運動を計測・解析し、冗長ロボットアームの制御へ応用する研究をしておりました。ヒトの運動を詳しく観察しますと、同じ動作を繰り返し行う際に、運動タスク達成のために制御しなければならない変数（例えば手先位置）は毎試行安定しているのに対し、それを制御する冗長な要素（例えば関節角度）は試行ごとにばらついていることに気づきます。このような、ばらつきを許容しながらも制御しなければならない変数のみを制御する動作を関節間協調運動と呼びます。このようなヒトの多関節協調運動を参考にして、より柔軟にロボットを制御することを目指しています。ポスドク期間には、ヒトの多関節協調運動の神経科学的なメカニズムについて研究していました。目標の冗長性に応じた関節の硬さの調節や、複数の筋をどのように協調制御しているのかを調べました。ヒトの脳の身体制御法を知ることは、ロボットをヒトのように動かす、

あるいはヒトをアシストするロボットの制御を考
える上で非常に重要であると言えます。本学では
これまでの経験を生かし、よりヒトに適したアシ
ストロボットや義肢ロボットの制御法の研究を行
いたいと考えております。

本学では、これまであまり携わる機会の無かつ
た教育活動にも力を入れていきたいと考えており
ます。まだまだ至らない点も多いかと思いますが、
本学の研究教育活動に貢献していきたいと考えて
おりますので、ご指導とご鞭撻のほど、よろしく
お願いいたします。

◇◇改組に関するお知らせ◇◇

情報理工学部と情報理工学研究 科の改組について

機械知能システム学専攻 専攻長 小池卓二

平成 28 年度より、情報理工学部は「情報理工
学域」となり、3 類（情報系、融合系、理工系）、
14 の教育プログラムに再編されました。また、大
学院は、情報理工学研究科と情報システム学研究
科が統合され、新しい情報理工学研究科（1 研究科）
に再編されました。本稿では、新たにスタートし
た情報理工学域と情報理工学研究科について説明
します。

情報理工学域では、科学技術イノベーションを
先導し知識基盤社会を支える高度人材の育成・輩
出機能を強化するため、これまで学問分野に分か
れていた 4 学科（総合情報学科、情報・通信工学科、
知能機械工学科、先進理工学科）が、系という広
い概念でまとめた 3 つの「類」に再編されました。
具体的には「情報系」のⅠ類、「理工系」のⅢ類、
および情報と理工の融合による革新的学際分野で
ある「融合系」のⅡ類から構成され、各類は 4 ま
たは 5 つの教育プログラムを有しています。改組
前の知能機械工学科の 3 コース（電子制御システ
ムコース、先端ロボティクスコース、機械システ
ムコース）はそれぞれ「計測・制御システムプロ
グラム」と「先端ロボティクスプログラム」とし
てⅡ類に、また、「機械システムプログラム」と
してⅢ類に再編されました。

1 年次は全学生が共通科目で理工学全般の基礎

を学び、科学の研究・実験の基礎力を身につけま
す。その後、2 年次には学問の方向性で緩やかに
括った「類」に分かれ、さらに 3 年次には専門性
を追究する 14 のプログラムに分かれた後、4 年次
に研究室に所属して卒業研究に挑みます。基礎か
ら専門へと段階的に積み上げられたカリキュラム
はひとまず学域 4 年間で終了しますが、さらに高
度な専門性の追求を求める学生に向け、後に述べ
る大学院教育との一貫性も有しています。このよ
うに、学生自らが成長に併せて段階的・探的に
専門分野を選択できる、学修者主体の教育体制と
し、基礎力、専門力、応用力、実践力を修得した
逞しい人材を育成・輩出するための新たな教育研
究体制となっています。

大学院は教育力・研究力を更に強化するため、
従来の情報理工学研究科 4 専攻と情報システム学
研究科 4 専攻が再編され、「情報学専攻」、「情報・
ネットワーク工学専攻」、「機械知能システム学専
攻」、「基盤理工学専攻」の 4 専攻から成る、新た
な情報理工学研究科が誕生しました。大学院も学
域と同様の 14 の教育プログラムから成り、学域・
修士一貫教育を重視した体制となっています。従
来の知能機械工学専攻は情報システム学研究科の
情報メディアシステム学専攻の一部と統合され、
機械知能システム学専攻として新たなスタートを
切っております。この統合に伴い、知能機械工学
専攻では博士前期課程 69 名、博士後期課程 5 名
であった一学年の定員が、機械知能システム学専
攻では博士前期課程 105 名、博士後期課程 12 名
と大幅増となりました。

なお、従来の学部先端工学基礎課程（夜間主）は、
「社会人コース」および「インターンシップコー
ス」の 2 コース制をとっていましたが、原則とし
て、夜間の修学を希望する社会人を対象とする教
育を行う夜間主課程に再編されました。また、大
学院では、社会人に対して昼夜開講制の特例制度
が設けられ、一部の授業を夜間または土曜日に行
い、夜間または土曜日の授業のみで修了所要単位
の修得が可能となっています。

改組後の教員配置と研究内容については、
LaboSearch（電気通信大学の研究室検索、
<https://cf.arc.ucc.ac.jp/labsearch/>）
をご参照ください。



UEC 生涯メールシステムについて

本学を卒業・修了もしくは退職された方々に、継続的な大学とのつながりや人のネットワークを維持していただくために「UEC 生涯メールアドレス」の提供が始まりましたので、是非、登録いただき活用してください。

【特徴】

- ① mail.uec.jp ドメインのメールアドレス (xxxx@mail.uec.jp) を提供します。
- ② 利便性やセキュリティ対策を考慮して、各自の常用されるメールアドレスへの転送方式としています。
- ③ 異動や転職などでメールなどの受信環境が変わっても、生涯にわたって同一の uec アドレスで連絡を受け取ることができます。

【利用方法の一例】

- ① UEC 生涯メールシステムに登録・公開済みのメーリングリスト (ML) に登録して、ML に発信される電気通信大学関連の情報を受け取ることができます。
- ② 様々なグループ内 (同期クラス会、研究室 OB 会、サークル OB 会、企業内の電通大出身者など) の連絡網に UEC 生涯メールアドレスを登録し、メンバーが異動しても常に連絡が保つことができます。
- ③ 名刺などに記載したりして、ご自身のメール環境が変わっても、UEC 生涯メールアドレスを伝えた相手からの連絡を常に受け取ることができます。
- ④ ご利用中のインターネットプロバイダに、他ドメインのメールアドレスによるメール発信を認めるサービスが有る場合は、UEC 生涯メールアドレスからのメール発信が可能となります。
- ⑤ UEC 生涯メールシステムに特定テーマの ML を登録・公開して、ML の発信者となることができます。
- ⑥ 公開 ML ほど大きくなくとも個々にメンバーを集めたい場合 (例えば、通機会連絡網、〇〇年同期会など) がありましたら、UEC 生涯メール HP に掲示することができます。

通機会でも、UEC 生涯メールサービスを連絡手段の一つとして利用することを今後検討してまいりますので、多くの方がアドレスを取得され、積極的に活用いただくことを願っています。登録は下記のホームページの「新規お申し込み方法」から行えます。

生涯メールホームページ

URL : <http://www.uec.ac.jp/uec-mail/>



◇◇◇ 第 29 回田中栄賞 ◇◇◇ 受賞者

平成 27 年 6 月

Ng Shi Han (課程博士 (工学))

「Two-phase Dynamics of Granular Particles in a Newtonian Fluid (ニュートン流体における粉体の二相動力学)」(指導教員: Matuttis 准教授)

平成 27 年 9 月

若松 裕紀 (課程博士 (工学))

「コンパクトスキームとコンパクトフィルタの組み合わせの空力音響非線形問題への適用性評価」(指導教員: 前川教授)

阿部 香澄 (課程博士 (工学))

「子どもの心的状態と性格を考慮した遊び相手ロボットの設計原理」(指導教員: 長井教授)

入江 優花 (課程博士 (工学))

「圧電インパクト駆動を用いた超精密 XY ステージと微小液滴塗布機構の開発」(指導教員: 青山教授)

平成 27 年 12 月

渡邊 優人 (課程博士 (工学))

「高分解能レーダのための変復調方式に関する研究」(指導教員: 稲葉教授)

平成 28 年 3 月

粕谷 昌宏 (課程博士 (工学))

「オペラント学習機能を有する筋電識別器による自己成長型筋電義手の開発」(指導教員: 横井教授)

小此木 真 (課程博士 (工学))

「分散相を含む中炭素鋼の機械的特性に及ぼす組織の影響に関する研究」(指導教員: 松村准教授)

田中栄賞を受賞して

知能機械工学専攻 入江 優花

この度、青山先生のご指導ご鞭撻により、学位論文をまとめることができ、平成 27 年 9 月に博士 (工学) の学位を頂きましたこと、心から深く感謝致します。あわせて、田中栄賞を頂き、誠にありがとうございます。学位論文審査の際には、金森先生、小池先生、横井先生、明先生に適切なご教示とご助言、暖かい励ましの御言葉を頂きました。この場を借りて、厚く御礼申し上げます。また、青山研究室の皆様には大変お世話になりました。振り返ってみると、私が子供の頃、父方の祖父が水中眼鏡を作っていた為、身近に様々な工

具があり、わけもわからずによくそれで遊んでいました。そのせいか、手先が器用になり、大学生になるまでは模型工作ばかりしていました。日大生の時滑空機を製作し、鳥人間コンテストで初出場5位になりました。日大の研究室では坂野先生に大変お世話になり、会社に入ってから、主に精密機構技術に関する仕事をしていました。小さくて精密な機構の設計と組立には自信があり、「圧電インパクト駆動を用いた超精密XYステージと微小液滴塗布機構の開発」というテーマで、うまくメカを作ることができ、さらに学位まで頂くことができ、本当に嬉しいです。末筆ながら、通機会の皆様の益々のご発展をお祈り申し上げます。

田中栄賞を受賞して

知能機械工学専攻 小此木 真

この度、博士（工学）の学位に加え、荣誉ある田中栄賞を頂き、大変光栄に感じております。通機会関係者の皆様、ご指導頂きました先生方に厚く御礼申し上げます。

私は、他大学で修士（理学）を取得後、企業において約20年間、鉄鋼材料の研究開発に従事してきました。平成24年10月に、社会人学生として、本学知能機械工学専攻の博士後期課程に入学し、三浦博己先生（現豊橋技科大）、松村隆先生のご指導を受けてきました。学位論文では、企業で行っていた鉄鋼材料やプロセス技術の開発事例を、分散相の視点から整理し、組織や機械的性質と分散相の関係について検討しました。学位論文を作成するにあたり、特に苦勞したことは、企業における個々の商品開発事例を学術的見地から関連付けてまとめることでした。これらの検討は、先生方のご指導とご支援なしでは成し得なかったと思います。今後は、企業において鉄鋼材料の研究開発を続け、有益な材料を提供することで、社会に貢献していきたいと思っております。

最後に、遅々として進まない学位論文の作成に、辛抱強く、かつ懇切丁寧にご指導くださった三浦先生、松村先生に、また、論文審査委員として貴重なご助言を頂きました久保木孝先生、小池卓二先生、小林正和先生（豊橋技科大）に、この場をお借りして、心より御礼申し上げます。

◇◇◇ 学内情報この一年 ◇◇◇

1. 教職員の異動など

平成27年10月1日

金子 修教授 金沢大学より転入
小泉憲裕准教授 東京大学より転入
梶川翔平助教 採用（久保木研究室）
孫 光鎬助教 採用（桐本研究室）

平成28年2月29日

鈴木陽介助教 金沢大学へ転出

平成28年3月1日

田口智清助教 准教授に昇任

平成28年3月31日

下条 誠教授 定年退職
橋本卓弥助教 東京理科大学へ転出

平成28年4月1日

菅 哲朗准教授 東京大学より転入
東郷俊太助教 採用（横井研究室）

2. 卒業生と新入生の記録

平成27年6月26日 6月期修了

大学院情報理工学研究科

知能機械工学専攻 博士後期課程 1名

平成27年9月30日 9月期修了

大学院情報理工学研究科

知能機械工学専攻 博士後期課程 2名

大学院電気通信学研究科

知能機械工学専攻 博士後期課程 1名

平成27年10月1日 10月期入学式

大学院情報理工学研究科

知能機械工学専攻 博士後期課程 1名

平成27年12月18日 12月期修了

大学院情報理工学研究科

知能機械工学専攻 博士後期課程 1名

平成28年3月25日 卒業式

情報理工学部 知能機械工学科 133名

電気通信学部 知能機械工学科

Aコース4名・Bコース1名

大学院情報理工学研究科

知能機械工学専攻 博士前期課程 67名

博士後期課程 2名

平成28年4月6日 入学式

情報理工学域

昼間コース 729名

夜間主コース（先端工学基礎課程）31名

大学院情報理工学研究科

機械知能システム学専攻 博士前期課程 103名

博士後期課程 5名

情報理工学部編入学

知能機械工学科 8名

