

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
プログラミング (Computer Programming)		長谷川収 (常勤)	2	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	Python を用いた実践的なコーディング法について学習する。					
授業の形態	演習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. Python の文法を理解できる。 2. Python のプログラムを読解できる。 3. Python のプログラムを作成できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の概要について理解する。					2
Python の基礎的事項の確認	プログラミング基礎で学習した内容を復習する。					12
演習課題	主に、制御構文を用いたプログラムを作成する。					2
コレクション	リスト・タプル・セット・辞書を理解する。					8
文字列	文字列のさまざまな操作について理解する。					4
演習課題	主に、コレクションや文字列操作を用いたプログラムを作成する。					2
環境構築	自身の環境において Python でプログラミングができるように環境構築を行う。					2
関数	Python における自作関数やラムダ式について理解する。					6
クラス	クラスについて理解する。					8
モジュール	既存モジュールや自作モジュールのの扱い方を理解する。					2
演習課題	主に、自作関数やクラスを用いたプログラムを作成する。					2
ファイル入出力	ファイル入出力とファイルやディレクトリについて理解する。					4
正規表現	正規表現について理解する。					4
演習課題	これまでの学習を通じて学んだことを使ったプログラム作成を行う。					2
						計 60
学業成績の評価方法	演習課題により評価を行う。					
関連科目	必要に応じて資料を配付する。					
教科書・副読本	教科書：「新・明解 Python 入門 第 2 版」柴田望洋 (SB クリエイティブ)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
プログラミング (Computer Programming)	長谷川収 (常勤)		2	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	Python の文法を理解できる。					
	プログラム断片が効率的に実行されるように書き換えることができる。	Python の文法を理解し、プログラム断片の文法上の誤りが指摘できる。	Python の基本的な文法を理解して説明出来る。		Python の基本的な文法を理解しておらず、説明ができない。	
2	Python のプログラムを読解できる。					
	既に存在するプログラムを読解し、効率的に実行されるようにプログラムを変更できる。	既に存在するプログラムを読解し、簡単なプログラムの修正や変更ができる。	基礎的な Python プログラムが理解でき、処理内容の説明ができる。		簡単なプログラムを正しく読解し説明できない。	
3	Python のプログラムを作成できる。					
	問題に応じて効率的なアルゴリズムを自ら選択して、正しく動作するプログラムを作成できる。	既知の問題、または基本的なアルゴリズムを、独力で正しく簡潔にプログラムできる。	50 行程度の簡単なプログラムを正しく作成できる。		簡単なプログラムを正しく書くことができない。	

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
基礎材料学 (Fundamentals of Materials Engineering)		松澤和夫 (常勤)	2	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	構造材料として用いられる, 金属材料の基本, 特に結晶や状態図などを学び、各種材料の特性を理解するための素養を身につける。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 二元平衡状態図を理解できる 2. Fe-C 系状態図を理解できる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	年間講義概要・機械材料の分類を把握					2
結晶構造	金属の代表的な結晶構造を理解					2
金属の塑性変形	応力ひずみ線図と塑性変形機構を理解					2
塑性変形における結晶の現象	金属材料の変形機構について、すべり、転位、双晶変形、粒界すべりなどについて理解					2
加工硬化と再結晶	加工硬化並びに回復・再結晶、ホールペッチの関係式について理解					2
状態図の基礎	固溶体、金属間化合物、純金属の凝固を理解					2
全率固溶体型状態図	状態図の基本的な意味を全率固溶体型状態図により理解					4
共晶型状態図	共晶状態図について理解					4
純鉄の同素変態	Fe-C 系状態図の基礎となる純鉄の同素変態について理解					2
炭素鋼の状態図と組織	Fe-C 系状態図と組織について理解					4
炭素鋼の熱処理	冷却速度と相変化の関係, CCT 曲線などについて理解, 鋼の焼入れの定義について理解					4
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験 (100 %)					
関連科目	工学実験実習					
教科書・副読本	教科書: 「基礎機械材料学」 松澤和夫 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
基礎材料学 (Fundamentals of Materials Engineering)		松澤和夫 (常勤)		2	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	二元平衡状態図を理解できる						
	固溶体を作る共晶状態図について、組成と温度による状態の変化を説明できる。	固溶体を作らない共晶状態図について、組成と温度による状態の変化を説明できる。	全率固溶体型状態図について、組成と温度による状態の変化を説明できる。	状態図における、組成と温度による状態の変化を理解できない。			
2	Fe-C 系状態図を理解できる						
	Fe-C 系状態図について、組成と温度による組織の変化を説明できる。さらに、冷却速度の影響を説明できる。	Fe-C 系状態図について、組成と温度による組織変化を説明できる。	Fe-C 系状態図について、亜共析鋼に係する組織変化について説明できる。	Fe-C 系状態図が理解できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
基礎加工学 (Fundamentals of Machining)		伊藤幸弘 (常勤)	2	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	生産加工技術の基礎的な加工原理, および特徴を学ぶ.					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 生産加工法の分類, および機械加工の位置付けと基本的な加工原則を説明できる. 2. 切削加工の加工原理, 種類と特徴, 加工方法と切削工具の関係, および切削条件について説明できる. 3. 砥粒加工の加工原理, 種類と特徴, および砥粒と砥石について説明できる. 4. 射出成形の加工原理, および金型の役割と基本構造について説明できる.					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目		目標	時間			
1. 生産加工の概要		生産加工の歴史・分類などの概要, 基本的な加工作業, および安全について理解する.	5			
2. 機械加工の概要		機械加工の歴史・加工原則, および加工システムについて理解する.	5			
3. 切削加工 (1)		切削加工の種類と特徴, 理論モデル, 切りくず, および構成刃先について理解する.	4			
4. 切削加工 (2)		加工方法と工具の関係, 工具摩耗, および切削条件について理解する.	4			
5. 砥粒加工		砥粒加工の種類と特徴, 砥粒と砥石, 研削加工の基礎理論について理解する.	6			
6. プラスチック成形加工		プラスチックの種類と特徴, 成形加工の種類と特徴について理解する.	6			
			計 30			
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の結果により評価する.					
関連科目	工学実験実習・機械加工学 I・機械加工学 II・生産工学					
教科書・副読本	教科書: 「基礎 機械工作」基礎機械工作編集委員会編 (産業図書), その他: 必要に応じて資料を配付する.					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
基礎加工学 (Fundamentals of Machining)	伊藤幸弘 (常勤)		2	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	生産加工法の分類, および機械加工の位置付けと基本的な加工原則を説明できる.					
	生産加工法を分類でき, 基本的な加工原則を説明できる.	生産加工法を分類でき, 機械加工の位置付けを説明できる.	生産加工法を分類できる.	生産加工法を分類できない.		
2	切削加工の加工原理, 種類と特徴, 加工方法と切削工具の関係, および切削条件について説明できる.					
	切削加工原理, 種類と特徴, 加工方法と工具の関係, および切削条件を説明できる.	切削加工原理, 種類と特徴, 加工方法と工具の関係を説明できる.	切削加工原理, 種類と特徴を説明できる.	基本的な切削加工原理を説明できない.		
3	砥粒加工の加工原理, 種類と特徴, および砥粒と砥石について説明できる.					
	砥粒加工原理, 種類と特徴, および砥粒と砥石を説明できる.	砥粒加工原理, 種類と特徴を説明できる.	砥粒加工原理を説明できる.	基本的な砥粒加工原理を説明できない.		
4	射出成形の加工原理, および金型の役割と基本構造について説明できる.					
	射出成形サイクルを含めた加工原理, および金型の役割と基本構造を説明できる.	射出成形サイクルを含めて加工原理を説明できる.	射出成形の加工原理を説明できる.	基本的な射出成形の加工原理を説明できない.		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械設計製図 (Mechanical Design and Drafting)		君塚政文 (常勤)	2	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	JIS に基づく機械製図の基本知識を理解する。具体的には、断面図などの機械製図法、寸法記入・寸法公差、はめあい、表面粗さ表示を製図課題を行うことで学ぶ。発展として幾何公差まで触れる。機械要素例題の製図を通じてエンジニアリングセンスを磨く。					
授業の形態	演習					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 第三角法により機械製図ができる。 2. 各種断面図示ができる。 3. 各種機械要素製図ができる。 4. 寸法公差、はめあい、表面粗さが指示ができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目		目標	時間			
ガイダンス		・ 授業計画の説明	2			
機械製図の基礎知識 1・2		・ 第3角法、スケッチの復習				
機械製図の基礎知識 3		・ 機械要素部品の断面図示	2			
機械製図基礎課題 1		軸受ふた	4			
機械製図基礎課題 2		軸受	4			
機械製図の基礎知識 4		・ 寸法公差・はめあい記号、表面粗さ表示	2			
機械製図基礎課題 3		段つき軸	4			
機械要素の製図法 1		・ ねじの基礎知識と製図方法について理解	2			
機械要素製図課題 1		ボルト・ナット	4			
機械要素の製図法 2		・ 歯車・プーリー・ばねなどの基礎知識と製図方法	2			
機械要素製図課題 2		歯車	4			
			計 30			
卓上万力組立図課題		・ 卓上万力の構造を把握し、組立図を作成する。	12			
卓上万力部品図課題 1		・ 実物から測定し、卓上万力部品の胴体を作成する	6			
卓上万力部品図課題 2		・ 実物から測定し、卓上万力部品の締め付けおねじを作成する	6			
卓上万力部品図課題 3		・ 実物から測定し、卓上万力部品の脚部を作成する	6			
			計 30			
			計 60			
学業成績の評価方法	提出図面 80 %、取組点 20 %の割合で評価する。提出期限の遵守は取組点に含まれる。小テストを行う場合があり、取組点に含まれる。					
関連科目	工学実験実習					
教科書・副読本	教科書:「機械製図」遠藤正弘 (実教出版), 副読本:「基礎から学ぶ機械製図」基礎から学ぶ機械製図編集委員会 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員			学年	単位	開講時数	種別
機械設計製図 (Mechanical Design and Drafting)	君塚政文 (常勤)			2	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	第三角法により機械製図ができる。						
	実物を第三角法に展開できる	第三角法により機械製図ができる。	第三角法が理解している	第三角法が理解できていない			
2	各種断面図示ができる。						
	各種断面図示を自ら工夫してできる。	各種断面図示ができる。	各種断面図示が読める	各種断面図示が読めない。			
3	各種機械要素製図ができる。						
	課題の各種機械要素製図が全てできる。	歯車製図までができる。	ボルト・ナット製図ができる	各種機械要素製図ができない。			
4	寸法公差, はめあい, 表面粗さが指示ができる。						
	実物を考慮して寸法公差, はめあい, 表面粗さの指示ができる。	寸法公差, はめあい, 表面粗さの指示ができる。	寸法公差, はめあいの指示ができる。	寸法公差の指示しかできない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
工学実験実習 (Experiments and Practice of Engineering)		伊藤幸弘 (常勤)・栗田勝実 (常勤)・長谷川収 (常勤)・成澤哲也 (非常勤)・野瀬寿樹 (非常勤)・柳谷亮彦 (非常勤)	2	4	通年 4 時間	必修
授業の概要	第 1 学年ものづくり実習を基礎に、機械系コースで必要な機械加工・計測，材料試験および電気に関する実験実習を行う．					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 旋盤・フライス盤等の工作機械における各種加工法について基本操作を習得し，加工物の寸法精度，形状精度，表面性状の測定方法と意味を説明できる．また，金属材料の強さ，硬さ，伸び，及びねばり強さを説明できる． 2. 基本的な電気回路を回路図から作成できることができ、電流や電圧の計測ができる．また、上記 1 と合わせ、データを表やグラフに描くことができ、レポートとしてまとめることができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
実験実習の概要説明とレポートについての説明	前期のテーマ概要，作業の安全，レポートの書き方．					4
機械加工・基礎（旋盤）	1. 旋盤の使い方（基本操作，バイトの取付） 2. 自動送りの練習 3. 端面加工，センター穴加工 4. 段付き軸加工 5. 段付き中ぐり加工 6. 面取り，突っ切り加工					12
機械加工・基礎（フライス加工）	汎用フライス盤による平面・溝・穴などの基礎加工技術の習得を目的とした凹凸部品の製作					12
中間ガイダンス	レポートの書き方やデータの整理方法．					4
鋳造・溶接，塑性加工の基礎	鋳造・溶接，塑性加工の基礎 1. 鋳造 2. 溶接 3. 塑性加工（自由鍛造など）					12
電気電子計測Ⅰ	計測器の使い方（1），オームの法則，直列・並列回路，論理回路の実験．					12
作業総括	レポートの書き方やデータの整理方法					4
						計 60
ガイダンス	後期のテーマ概要，作業の安全，レポートの書き方．					4
機械加工・応用（旋盤）	1. 段付き軸のおねじ加工 2. 卓上万力部品の加工（ねじ軸） 3. 卓上万力部品の加工（胴体，固定ツマミ）					12
機械加工・応用（フライス）	汎用・NC フライス盤による卓上万力部品の切削加工．					12
中間ガイダンス	レポートの書き方やデータの整理方法．					4
材料試験	材料試験（引張試験，衝撃試験，硬さ試験）による弾塑性・硬さなどの学習．					12
電気電子計測Ⅱ	計測器の使い方（2），ホイートストンブリッジ回路，半導体の実験．					12
作業総括	機械加工作業の振り返りと評価． 提出レポートの総評．					4
						計 60
						計 120

学業成績の評価方法	レポート（報告書）の点 60 %，取組み点（授業態度）40 %．評価は実習分野ごとの評価点の平均によって行うが，各分野の実習が全て合格しないと評価は 59 以下になる．正当な理由による欠席の場合は補習を行う．
関連科目	基礎加工学・機械加工学 I・計測工学・材料力学 I・電気工学
教科書・副読本	その他：作業手順はその都度配付する．1 冊のファイルにまとめるのが良い．配付資料にはメモをとること．

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
工学実験実習 (Experiments and Practice of Engineering)		伊藤幸弘 (常勤)・栗田勝実 (常勤)・長谷川収 (常勤)・成澤哲也 (非常勤)・野瀬寿樹 (非常勤)・柳谷亮彦 (非常勤)		2	4	通年 4 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	旋盤・フライス盤等の工作機械における各種加工法について基本操作を習得し、加工物の寸法精度、形状精度、表面性状の測定方法と意味を説明できる。また、金属材料の強さ、硬さ、伸び、及びねばり強さを説明できる。						
	工作機械の基本的な操作、および加工物の基本的な形状測定ができ、金属材料の特性と加工性の関係を説明できる。	工作機械の基本的な操作ができ、加工物の寸法・形状精度、表面性状の意味と測定方法を説明できる。	工作機械の基本的な操作ができる。	旋盤・フライス盤などの工作機械の基本的な操作ができない。			
2	基本的な電気回路を回路図から作成できることができ、電流や電圧の計測ができる。また、上記 1 と合わせ、データを表やグラフに描くことができ、レポートとしてまとめることができる。						
	機械加工についての結果や電気回路についてのデータを図表やグラフで表すことができ、レポートとしてまとめることができる。	基本的な電気回路図を作成でき、電流・電圧計測ができる。	基本的な電気回路図を作成できる。	基本的な電気回路図を作成できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
情報処理 (Information Processing)		皆川和大 (非常勤)	3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	情報を活用するための計算機の基礎的知識（計算機アーキテクチャ）やそれを活用するためのハード、ソフトウェアおよび情報倫理、情報セキュリティに関する知識の習得と、様々なデータのポストプロセスまでの一連の処理方法について学習する。					
授業の形態	演習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 基礎的なコンピュータアーキテクチャを理解できる. (D-② (c)) 2. プログラムのアルゴリズムを理解できる. (D-② (c)) 3. 基礎的な情報通信の仕組みを理解できる. (D-② (c)) 4. 情報倫理を理解できる.(D-② (c))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	シラバスの内容確認と予習. (今学期の授業計画および成績評価について)					2
計算機アーキテクチャの基礎	計算機の歴史, および基本構成について理解する					4
ソフトウェアの基礎	OS の役割, アプリケーション, 様々な機能や特徴について理解する					4
プログラミング言語	プログラミング言語の特徴について理解する					4
インターネットの概要	WAN, WWW, LAN などのネットワークの仕組みについて理解する					4
インターネットにおける通信	TCP, HTTP, FTP などのプロトコルについて理解する					4
セキュリティと情報倫理	情報化社会の中で情報セキュリティと情報倫理の重要性等について理解する					8
プログラミングと情報の活用	数値計算方法を学び, 数値計算によって問題を解き, 解析データの可視化について理解する					30
						計 60
学業成績の評価方法	講義及び実習を中心とした授業を展開するため, 評価は以下の通りとする. 学習到達度確認試験 (60 %), 課題・レポート (40 %). 状況により再試験を行うことがある.					
関連科目	プログラミング					
教科書・副読本	教科書: 「新・明解 Python 入門 第 2 版」柴田望洋 (SB クリエイティブ)・「Python による数値計算とシミュレーション」 小高 知宏 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
情報処理 (Information Processing)		皆川和大 (非常勤)		3	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	基礎的なコンピュータアーキテクチャを理解できる。(D-② (c))						
	基礎的なコンピュータアーキテクチャを理解し、アーキテクチャの構築と詳細について説明をすることが出来る。	基礎的なコンピュータアーキテクチャを理解し、その概要を説明をすることが出来る。	基礎的なコンピュータアーキテクチャを理解し、簡単に部分的な説明をすることが出来る。	基礎的なコンピュータアーキテクチャを理解することが出来ない。			
2	プログラムのアルゴリズムを理解できる。(D-② (c))						
	データの性質を理解し、一部もしくは全てについて資料などに頼らず自身の力で処理できる。	データの性質を理解し、教科書及び参考書にならないながら自身の力で処理できる。	データの性質を理解し、例にならないながら、もしくは教科担当の指示に従いながら処理できる。	データの性質を理解することが出来ない。			
3	基礎的な情報通信の仕組みを理解できる。(D-② (c))						
	基礎的な情報通信の仕組みを理解し、ネットワークの構築と詳細について説明をすることが出来る。	基礎的な情報通信の仕組みを理解し、その概略について説明をすることが出来る。	基礎的な情報通信の仕組みを理解し、簡単に部分的な説明をすることが出来る。	基礎的な情報通信の仕組みを理解することが出来ない。			
4	情報倫理を理解できる。(D-② (c))						
	情報倫理を理解し、詳細な内容を説明することが出来る。	情報倫理を理解し、概略を説明することが出来る。	情報倫理を理解し、簡単に部分的な説明することが出来る。	情報倫理を理解することが出来ない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
電気工学 (Electrical Engineering)		小柏悠太郎 (常勤)	3	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	機械工学の重要な一分野であるメカトロニクスを学ぶ上で必要となる、電気工学の基礎の修得を目指す。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. クーロン力、電界の表し方、電界と電位差の関係が理解できる。 2. 電流・電圧・抵抗を含んだ基本的な回路計算ができる。 3. 基礎的な電界・磁界の計算方法ができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
静電気 (1)	電荷と静電気力について理解する					2
静電気 (2)	電界について理解する					2
静電気 (3)	ガウスの法則について理解する					2
静電気 (4)	電位とそれに関連する項目について理解する					2
静電気 (5)	電気容量とコンデンサーについて理解する					2
静電気 (6)	コンデンサーの直列・並列接続について理解する					2
電流と電気抵抗 (1)	電流の定義、オームの法則、および抵抗の接続について理解する					2
電流と電気抵抗 (2)	キルヒホッフの法則とホイートストンブリッジについて理解する					2
磁界と電流 (1)	磁界と電流のつくる磁界について理解する					2
磁界と電流 (2)	磁界が電流におよぼす力について理解する					2
磁界と電流 (3)	ローレンツ力について理解する					2
磁界と電流 (4)	電磁誘導について理解する					4
交流の基礎	交流の基礎的事項について理解する					2
交流の基本回路	交流の基本回路について理解する					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験 (前期中間, 前期末) の得点の平均で評価する。状況により再試験を行う場合がある。					
関連科目	電子工学・物理 III					
教科書・副読本	教科書: 「わかりやすい電気電子基礎」武藤高義 監修 (コロナ社), 参考書: 「高専の物理 第 5 版」和達 三樹監修、小暮 陽三編集 (森北出版)・「電気回路 1 (検定教科書)」小川義雄、加藤誠一、粉川昌巳 (実教出版)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
電気工学 (Electrical Engineering)		小柏悠太郎 (常勤)		3	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	クーロン力、電界の表し方、電界と電位差の関係が理解できる。						
	クーロン力、電界の表し方、電界と電位差の関係の複雑な問題が解ける	クーロン力、電界の表し方、電界と電位差の関係の問題が解ける	クーロン力、電界の表し方、電界と電位差の関係の基本的な問題が解ける	クーロン力、電界の表し方、電界と電位差の関係の問題が解けない			
2	電流・電圧・抵抗を含んだ基本的な回路計算ができる。						
	複雑な電流・電圧・抵抗を含んだ回路計算ができる	電流・電圧・抵抗を含んだ回路計算ができる	基礎的な電流・電圧・抵抗を含んだ基本的な回路計算ができる	電流・電圧・抵抗を含んだ基本的な回路計算ができない			
3	基礎的な電界・磁界の計算方法ができる						
	複雑な電界・磁界の計算ができる	電界・磁界の計算ができる	基礎的な電界・磁界の計算ができる	基礎的な電界・磁界の計算ができない			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
電子工学 (Electronics)		小柏悠太郎 (常勤)	3	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	ものを動かすためには、コンピュータ・センサ・アクチュエータが有機的にシステムを組んで行っている。ものを動かす技術であるメカトロニクスを学ぶ上で必要となる、電子工学の基礎の修得を目指す。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. ダイオードやトランジスタといった半導体部品の構造と動作原理が理解できる。 2. トランジスタ増幅回路・スイッチング回路などを理解し、その応用が理解できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
講義概要説明、導体と絶縁体、半導体の性質	原子の構造と自由電子，正孔，半導体の性質を理解する。p 形半導体 n 形半導体を理解する。					6
ダイオードとその特性	①ダイオードの構造を理解する。 ②各バイアスによる空乏層の動作を理解する。 ③順方向・逆方向特性を理解する。 ④整流回路への応用を理解する。					8
中間試験　まとめ・解説						2
ダイオードの種類と使用例	①ツェナートダイオードや LED など様々なダイオードの種類を理解する。 ②各種ダイオードの応用例を理解する。					4
トランジスタの増幅回路	①バイポーラとユニポーラトランジスタの違いを理解する。 ②トランジスタの種類と構造，動作原理を理解する。 ③接地方式と電流増幅度及び周波数特性を理解する。 ④トランジスタの静特性と h パラメータを理解する。					6
半導体の種類と製造方法	半導体の種類と製造方法を理解する。					2
期末試験　まとめ・解説						2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験 (前期中間，前期末) の平均により評価する。再試験を行う場合がある。					
関連科目	電気工学					
教科書・副読本	教科書：「わかりやすい電気電子基礎」武藤高義 監修 (コロナ社)，参考書：「図解 電子工学入門」佐藤一郎 (オーム社)・「電子工学入門」大豆生田利章 (電気書院)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
電子工学 (Electronics)	小柏悠太郎 (常勤)		3	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	ダイオードやトランジスタといった半導体部品の構造と動作原理が理解できる。					
	ダイオードの整流回路やトランジスタの増幅回路の動作を理解できる。	pn 接合や npn 接合が理解でき、バイアス方向や大きさの違いによる空乏層の動作を理解できる。	シリコンやゲルマニウムの結合が理解でき、p 形半導体 n 型半導体が理解できる。また、各種ダイオードの動作と応用例を説明できる。	半導体になり得る物質の原子結合が理解できない。		
2	トランジスタ増幅回路・スイッチング回路などを理解し、その応用が理解できる。					
	トランジスタの増幅回路において、増幅度、利得、周波数特性を理解でき、ボード線図を作図できる。	コンピュータの IO 出力を例に取り、H ブリッジ回路の要素と動作を理解できる。	増幅の意味を理解でき、トランジスタの基本増幅回路を理解できる。	トランジスタの増幅回路における動作を理解できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械材料 I (Mechanical Materials I)		渡辺伸宏（仮）(非常勤)	3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	金属材料については，組成や各種熱処理における組織と機械的性質の変化について学ぶ．非金属材料については，特性や機能的特徴などを学び，材料選択における広範囲な素養を身につけることを目的とする．					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 各材料の物理的性質と特徴を説明できる． 2. 機械設計を行うとき，用途に応じた適切な材料選択や熱処理方法の指定ができる．					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	年間授業概要，金属の結晶構造、固溶体と化合物の理解					2
共晶系二元状態図の基礎	共晶系二元状態図の理解					2
鉄鋼材料の状態図と組織	Fe-C 系状態図，組織の理解					2
炭素鋼の熱処理	各種熱処理方法，その目的および用途の理解					4
構造用鋼の種類，組成および用途	構造用鋼の種類とその特性ならびに用途の把握					2
機械構造用炭素鋼と機械構造用合金鋼	機械構造用炭素鋼と合金鋼の種類，熱処理および用途についての理解					4
焼入性を保証した構造用鋼	焼入性評価方法，焼入性保証鋼の種類とその用途の理解					2
鋼の表面熱処理	表面熱処理法，組織および機械的性質の関係ならびに用途の理解					2
鉄の腐食と防食ならびにステンレス鋼	鉄鋼の腐食と防食法ならびにステンレス鋼の種類，特性および用途の理解					4
高温における鉄鋼の性質と耐熱鋼	高温酸化，高温酸化抑制元素，耐熱材料の種類，特性および用途の理解					2
ばね鋼と軸受鋼の種類と熱処理	各種ばね鋼と軸受鋼の種類，熱処理および機械的性質の理解					2
工具材料	各種工具鋼の種類，熱処理，特性および用途の理解					2
					計 30	
鋳鉄・鋳鋼	鋳鉄の状態図，組織，種類，機械的性質および用途の理解					4
非鉄金属材料 1	展伸用アルミニウム合金，種類，特性および用途の把握					4
非鉄金属材料 2	アルミニウム合金の時効硬化の理解					2
非鉄金属材料 3	鋳造用アルミニウム合金の種類，特性および用途の把握					2
非鉄金属材料 4	マグネシウム合金の種類，特性および用途の把握					2
非鉄金属材料 5	チタン合金の種類，特性および用途の把握					2
非鉄金属材料 6	銅合金の種類，特性および用途の把握					2
非鉄金属材料 7	ニッケル合金と低融点金属の鉛・亜鉛・すずの特性と用途の把握					2
新しい金属材料	新しい金属材料の種類、特徴及び用途の理解					2
プラスチック	プラスチックの種類，特徴および用途ならびに成形法の把握					4
セラミックス	セラミックスの種類，特徴および用途の理解					2
複合材料	複合材料の種類，特徴および用途の理解					2
					計 30	
					計 60	
学業成績の評価方法	4 回の試験 (100 %) で評価する					
関連科目						
教科書・副読本	教科書：「基礎機械材料学」松澤和夫（オーム社）					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械材料 I (Mechanical Materials I)		渡辺伸宏（仮）（非常勤）		3	2	通年 2 時間	必修
評価（ルーブリック）							
到達目標	理想的な到達レベルの目安（優）		標準的な到達レベルの目安（良）		ぎりぎりの到達レベルの目安（可）		未到達レベルの目安（不可）
1	各材料の物理的性質と特徴を説明できる。						
	各材料の物理的性質と特徴を詳細に理解している。	各材料の物理的性質と特徴の基本を理解している。	各材料の特徴を理解している。		各材料の特徴を理解していない。		
2	機械設計を行うとき、用途に応じた適切な材料選択や熱処理方法の指定ができる。						
	① 機械部品の用途に応じた適切な材料選択と熱処理方法の指定、② ①の妥当性の論理的な説明ができる。	① 機械部品の用途に応じた適切な材料選択と熱処理方法の指定、② ①の妥当性の概略の説明ができる。	機械部品の用途に応じた材料選択と熱処理方法の候補をあげることができる。		機械部品の用途に応じた材料選択と熱処理方法の候補をあげることができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料力学 I (Mechanics of Materials I)		小柏悠太郎 (常勤)	3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	材料および部材の破壊に対する抵抗（強さ）と変形に対する抵抗（こわさ）に関して、応力とひずみの基本的な考え方、機械・構造物に用いられるはりの理論を学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 応力やひずみ、フックの法則の意味を理解できる。 2. 棒の引張りや圧縮とその問題の解き方を理解できる。 3. 軸のねじりとその問題の解き方を理解できる。 4. 真直ばりの内力、応力、たわみとその解法を理解できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
応力とひずみ	応力とひずみについて理解する。					2
工業用材料の機械的性質、安全率と許容応力	工業用材料の機械的性質、安全率、許容応力などについて理解する。					2
軸荷重を受ける棒	軸荷重を受ける棒の解き方について理解する。					2
引張・圧縮の不静定問題	不静定問題の解き方について理解する。					4
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					2
熱応力と残留応力	熱応力と残留応力の解き方を理解する。					2
斜断面上に生ずる応力	斜断面上に生じる応力について理解する。					2
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					2
中間試験と解説	中間試験とその解説を行う。					2
丸軸のねじり	丸棒のねじりについて理解する。					2
円形以外の断面の軸のねじり	円形以外の断面の軸のねじりについて理解する。					2
真直はりの種類	はりの種類について理解する。					2
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					4
						計 30
せん断力と曲げモーメント	せん断力と曲げモーメントについて理解する。					6
真直はりの応力	真直ばりの応力について理解する。					6
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					2
真直はりのたわみの基礎式	真直はりのたわみの基礎式について理解する。					2
片持ばりのたわみ	片持ばりのたわみの解き方を理解する。					4
単純支持ばりのたわみ	単純支持ばりのたわみの解き方を理解する。					6
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					4
						計 30
						計 60
学業成績の評価方法	4 回の定期試験 (前期中間、前期末、後期中間、後期末) の得点の平均で評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	材料力学 II・材料力学 III・材料強度学					
教科書・副読本	教科書: 「ポイントを学ぶ材料力学」西村 尚編著 (丸善出版株式会社), 参考書: 「図解材料力学の基礎」稲村 栄次郎 (科学図書出版)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
材料力学 I (Mechanics of Materials I)	小柏悠太郎 (常勤)		3	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	応力やひずみ, フックの法則の意味を理解できる.					
	応力とひずみ, フックの法則を説明できる.	応力とひずみを説明できる.	応力を説明できる.	応力とひずみを説明できない.		
2	棒の引張りや圧縮とその問題の解き方を理解できる.					
	斜断面上に生じる応力の問題を解くことができる.	引張り・圧縮の不静定問題, および熱応力と残留応力の問題を解くことができる.	丸棒の軸荷重による変形問題を解くことができる.	丸棒の軸荷重による変形問題を解くことができない.		
3	軸のねじりとその問題の解き方を理解できる.					
	円形以外の断面を持つ軸のねじりの問題を解くことができる.	丸棒のねじりの問題を解くことができる.	軸のねじりを説明できる.	軸のねじりを説明できない.		
4	真直ばりの内力, 応力, たわみとその解法を理解できる.					
	種々の境界条件や形状をもつばりの応力や変形を求めることができる.	種々の境界条件をもつばりの応力や変形を求めることができる.	片持ちばりと単純支持貼りの応力と変形を求めることができる.	片持ちばりと単純支持貼りの応力と変形を求めることができない.		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械加工学Ⅰ (Machining Engineering I)		渡辺伸宏（仮）(非常勤)	3	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	ものづくりの技術の中で、主に塑性加工と、溶接などの接合の基礎知識を学ぶ。また、最新の技術動向についても扱う。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 切削、塑性加工、溶接、鋳造などの各加工方法の基本的な考え方や特徴を理解する。 2. 切削、塑性加工、溶接、鋳造などの間で、加工法を転換する場合の利点や考え方が理解できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
1. ガイダンス	本授業の基本的概念を正しく理解することができる。					2
2. ものづくり総論	材料加工の方法を配付資料等で調べ、それが多岐にわたることを理解する。主に、これまで経験した機械加工について振り返る。					4
3. プレス加工と金型	プレス加工の能率の高さを理解する。					2
4. 様々な塑性加工	代表的な塑性加工（圧延、鍛造、押出し、深絞り、曲げなど）の基礎知識の習得。					6
6. 前半のまとめ	機械加工と塑性加工のまとめ					4
7. 溶融加工の原理	鋳造、溶接の基礎知識の習得					4
8. 様々な接合技術	溶接、圧接、シーミング、ろう付けなど、接合技術を概観する。					2
9. 溶接の原理と溶接部の試験法	溶接等、接合方法の基礎知識の習得。					2
10. 新しい接合技術	FSW やレーザー溶接に関する基礎知識の習得。					2
11. 後半のまとめ	鋳造、溶接のまとめ。					2
						計 30
学業成績の評価方法	中間、及び期末試験を実施する。					
関連科目	基礎加工学・機械加工学Ⅱ					
教科書・副読本	その他: 必要に応じて、プリントを配付する。					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別	
機械加工学 I (Machining Engineering I)	渡辺伸宏（仮）(非常勤)		3	1	前期 2 時間	必修	
評価（ルーブリック）							
到達目標	理想的な到達レベルの目安（優）		標準的な到達レベルの目安（良）		ぎりぎりの到達レベルの目安（可）		未到達レベルの目安（不可）
1	切削、塑性加工、溶接、鋳造などの各加工方法の基本的な考え方や特徴を理解する。						
	塑性加工や溶接の利点、欠点、他の加工法を塑性加工や溶接に置き換えた場合の利点を説明できる。	鋳造や除去加工（切削）など、種々の加工方法の中で、塑性加工と接合の位置付けと、製造する製品の特徴を理解している。	塑性加工や溶接の中から主な加工法とその特徴を挙げることができる。		塑性加工，溶接，鋳造，切削の主な利点・欠点が理解できていない。		
2	切削、塑性加工、溶接、鋳造などの間で、加工法を転換する場合の利点や考え方が理解できる。						
	塑性加工，溶接，鋳造，切削の間で，工法を転換した事例を挙げ，その理由が説明できる。	塑性加工，溶接，鋳造，切削の間で，工法を転換した事例を見て，その理由を推測できる。	塑性加工，溶接，鋳造，切削の基本的な特徴を理解している。		塑性加工，溶接，鋳造，切削の主な利点・欠点が理解できていない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計 I (Mechanical System Design I)		吉田政弘 (常勤)	3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	機械は多種の機械要素から構成されている。本授業では、基本的な機械要素に関して機能の理解、ならびに各要素の設計手法や選択方法など、機械システム設計に関する基礎を学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 機械設計に必要な力学の計算ができる 2. ボルト・ナット、軸の設計ができる 3. 軸継手、クラッチ、キーの設計ができる 4. 歯車の設計ができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
1. 自主学習 (単位について) 初回 2 時間のみ 2 回目からは単位系について講義を行う	・ SI 系単位と工学系単位の違いを理解するために自主学習を行う (初回のみ). 2 回目からは単位系について講義を行う					6
2. 材料に加わる力	・ 引張り, 圧縮, せん断, 熱応力, 許容応力, 安全率					12
3. ねじ 12	・ ねじの基礎, ねじに働く力, ボルト・ナット					12
4. 軸とその部品	・ 軸の種類, キー, ピン, 軸継手, 軸受け					12
5. 歯車の基礎	・ 歯車の基礎, 歯型曲線					10
6. 歯車設計	・ 平歯車の設計, 歯車列, 遊星歯車					8
						計 60
学業成績の評価方法	4 回の定期試験の結果と提出課題の内容から判定する。また、成績が芳しくない者には別途課題を課す。評価の状況によっては再試験を行うことがある。					
関連科目	プログラミング・基礎材料学・基礎加工学・機械設計製図・工学実験実習・電気工学・機械材料Ⅰ・材料力学Ⅰ・機械加工学Ⅰ・工業力学・ベクトルメカニクス・機械システム設計製図Ⅰ					
教科書・副読本	教科書: 「絵ときでわかる機械設計 第2版」池田茂、中西佑二 (オーム社), 参考書: 「専門基礎ライブラリー 機械設計」豊橋技術科学大学・高等専門学校教育連携プロジェクト (実教出版), その他: 自作プリント・資料					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計 I (Mechanical System Design I)	吉田政弘 (常勤)		3	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	機械設計に必要な力学の計算ができる					
	熱応力の計算ができる	引張・圧縮応力, せん断応力の計算ができる	機械に働く力の種類が分かる	材料の強度計算ができない		
2	ボルト・ナット, 軸の設計ができる					
	ボルト・ナット・軸の強度計算ができる	ボルト・ナットの強度計算ができる	ボルトの強度計算ができる	ボルト・ナット・軸の強度計算ができない		
3	軸継手, クラッチ, キーの設計ができる					
	軸継手, クラッチ, キーの設計ができる	軸継手, キーの設計ができる	キーの設計ができる	軸継手, クラッチ, キーの設計ができない		
4	歯車の設計ができる					
	歯車列, 遊星歯車の設計ができる	歯車の基本強度計算ができる	歯車の基礎計算ができる	歯車の設計ができない		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
工業力学 (Engineering Mechanics)		栗田勝実 (常勤)	3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	力のつり合い、力のモーメントおよび物体の運動など物理で学習した力学を、機械工学に適用するための考え方を身に付ける。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 力の合成と分解、力やモーメントの釣合いが理解できる。 2. 静力学と動力学について理解ができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	本授業の内容について説明する					2
工業力学で用いる数学	工業力学で用いる数学について復習する					2
静力学の基礎 (1)	力とベクトル、力の合成と分解を理解する					2
静力学の基礎 (2)	一点に働く力の釣合い条件を理解する					2
剛体に働く力 (1)	着力点の異なる力の合成と釣合いを理解する					2
剛体に働く力 (2)	剛体のつり合い状況を理解する					2
トラス	トラスに作用する力を理解する					4
重心 (1)	重心の意味と求め方を理解する					2
重心 (2)	複雑な形状の物体の重心の求め方を理解する					2
摩擦 (1)	静摩擦、動摩擦を理解する					4
摩擦 (2)	ころがり摩擦および摩擦の応用を理解する					2
運動学 (1)	並進運動を理解する					2
前期まとめ	前期授業のまとめをする					2
後期ガイダンス	後期授業の目的と概要、進め方を説明する					2
運動学 (2)	回転運動を理解する					2
運動学 (3)	相対運動を理解する					2
並進運動する物体の動力学 (1)	ニュートンの運動の法則を理解する					2
並進運動する物体の運動学 (2)	慣性力を理解する					2
剛体の力学 (1)	慣性モーメントを理解する					2
剛体の力学 (2)	平面運動を理解する					4
運動量と力積 (1)	運動量と力積を理解する					4
運動量と力学 (2)	衝突現象への応用を理解する					2
仕事、動力、エネルギー (1)	仕事、動力、エネルギーの意味を理解する					4
仕事、動力、エネルギー (2)	仕事、動力、エネルギーの応用を理解する					2
後期まとめ	後期授業のまとめをする					2
						計 60
学業成績の評価方法	定期試験の得点で評価する。成績不良者には再試験を行う場合がある。					
関連科目	物理 I・物理 II・ベクトルメカニクス・機械力学・応用物理					
教科書・副読本	教科書:「工業力学」本江哲行、久池井茂 (実教出版), 参考書:「高専の物理 第 5 版」和達 三樹監修、小暮 陽三編集 (森北出版)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
工業力学 (Engineering Mechanics)		栗田勝実 (常勤)		3	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	力の合成と分解, 力やモーメントの釣合いが理解できる。						
	力の釣合いと分解, 力やモーメントの釣合いの応用問題を解くことができる。	力の釣合いと分解、力やモーメントの釣合いの基礎問題を解くことができる。	基礎的な力の合成と分解, 力やモーメントの釣合いを理解している。		基礎的な力の合成と分解, 力やモーメントの釣合いを理解していない。		
2	静力学と動力学について理解ができる。						
	静力学と動力学の応用問題を解くことができる。	静力学と動力学の基本問題を解くことができる。	静力学と動力学の式を理解している。		静力学と動力学の式を理解していない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ベクトルメカニクス (Vector Mechanics)		栗田勝実 (常勤)	3	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	力をベクトルで表し、関連する力学への応用法および問題の解き方を学ぶ					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. ベクトルの力学への応用を理解できる 2. 力学への応用問題を解くことができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の内容や進め方について説明する					2
静力学の基礎	力の合成と分解、モーメントの求め方を理解する					4
剛体に働く力	剛体に働く力およびモーメントの釣合いを理解する					2
トラス	トラスの支点および部材に作用する力の求め方を理解する					2
重心	複雑な形状の物体の重心の求め方を理解する					2
摩擦	摩擦力が作用する物体の力の釣合いについて理解する					2
運動学	運動学 並進運動、回転運動、相対運動について理解する。 2 時間					2
並進運動する物体の動力学	ニュートンの運動の法則、慣性力について理解する					4
剛体の力学	慣性モーメント、平面運動					4
運動量と力積	運動量と力積の関係を理解し、衝突問題に応用する					2
エネルギー	仕事、動力およびエネルギーの関係を理解する					2
まとめ	授業のまとめをする					2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点で評価する。成績不良者には再試験を行う場合がある。					
関連科目	工業力学					
教科書・副読本	参考書: 「高専の物理 第 5 版」和達 三樹監修、小暮 陽三編集 (森北出版)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
ベクトルメカニクス (Vector Mechanics)	栗田勝実 (常勤)		3	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	ベクトルの力学への応用を理解できる					
	力やモーメントがベクトル量であることを理解し、関連する問題も含めて応用問題を解くことができる。	力やモーメントがベクトル量であることを理解し、応用問題を解くことができる。	力やモーメントに関する基礎的な問題を解くことができる。	力やモーメントに関する基礎的な問題を解くことができない。		
2	力学への応用問題を解くことができる					
	運動する物体に関する法則を理解し、関連する問題も含めて応用問題を解くことができる。	運動する物体に関する法則を理解し、応用問題を解くことができる。	運動する物体に関する基礎的な問題を解くことができる。	運動する物体に関する基礎的な問題を解くことができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計製図 I (Mechanical System Design and Drafting I)		吉田政弘 (常勤)・伊藤秀明 (非常勤/実務)	3	2	前期 4 時間	必修
授業の概要	現在、企業では 3 次元 CAD による設計・製図が主流になっている。しかしながら、製図の基礎は手書き製図によって得られるものである。分かりやすい 3 面図の作成能力、寸法記入、公差記入、表面粗さ、幾何公差記入ができるようにすることが本授業の目標である。そこで、機械設計法等専門科目で学習した内容を実際の設計に役立てるため、その年度に応じて適切な機械要素を組合わせた題材を選び授業を行う。					
授業の形態	演習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 機械装置の構造が理解できる。 2. 与えられた組立図を部品図に展開できる。ここで、作図、寸法記入、公差、表面粗さ、幾何公差の決定が出来る能力を習得させる。 3. 部品図を作成し、提出期日までに提出できる。					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目		目標				時間
ガイダンス		設計・製図の手順を理解する				4
部品図の展開		組立図から各部品図に展開する				54
講評		各自で部品図のチェックを行う				2
						計 60
学業成績の評価方法	1) 作品内容と授業の取組み状況で評価する。2) 作品内容は、①理解度 (チェック時等)、②明瞭さ、③迅速さ (提出期限遵守) を総合的に評価する。3) 単位修得は、指定作品が全部提出されていることが必定である。					
関連科目	基礎材料学・基礎加工学・機械設計製図・工学実験実習・機械材料 I・材料力学 I・機械加工学 I・機械システム設計 I・工業力学・ベクトルメカニクス・機械システム実験実習 I					
教科書・副読本	教科書: 「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版), 参考書: 「基礎から学ぶ機械製図」基礎から学ぶ機械製図編集委員会 (オーム社), 補助教材: 「絵ときでわかる機械設計 第 2 版」池田茂、中西佑二 (オーム社), その他: 配布する組立図					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計製図Ⅰ (Mechanical System Design and DraftingⅠ)	吉田政弘(常勤)・伊藤秀明(非常勤/実務)		3	2	前期 4時間	必修
評価(ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安(優)	標準的な到達レベルの目安(良)	ぎりぎりの到達レベルの目安(可)	未到達レベルの目安(不可)		
1	機械装置の構造が理解できる。					
	与えられた機械装置の部品全ての意味が理解でき、重要なポイントを上げられる	機械装置の主要な部品の意味が理解できる。	機械装置の構造は分かるが、機械装置の部品の意味が理解できない。	機械装置の構造が理解できない。		
2	与えられた組立図を部品図に展開できる。ここで、作図、寸法記入、公差、表面粗さ、幾何公差の決定が出来る能力を習得させる。					
	幾何公差を正しく記入できる。	寸法公差、はめあい、表面性状を正しく記入できる。	基準寸法を理解した寸法記入ができる。	基準寸法が理解できない。		
3	部品図を作成し、提出期日までに提出できる。					
	実用に耐える部品図が作成できる。(幾何公差、寸法公差、表面粗さ、基準寸法を考慮した寸法記入)	幾何公差以外の記入が完了した部品図を完成させることができる。	部品図の作図まで全て完了できる。	部品図の作図が未完成である。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム実験実習 I (Experiments and Practice of Mechanical System Engineering I)		松澤和夫 (常勤)・伊藤幸弘 (常勤)・伊藤秀明 (非常勤/実務)・野瀬寿樹 (非常勤)	3	2	後期 4 時間	必修
授業の概要	機械加工のテーマでは主に旋盤加工技術の習熟を目指す。また、加工計測のテーマではデータの収集方法や加工精度の評価手法について学習し、切削加工原理を理解する。さらに金属材料のテーマでは、基礎的項目について実験的に理解する。いずれのテーマでも主体的に実習に取り組む。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 金属材料の熱処理と機械的性質について理解できる 2. 切削加工条件と切屑形状ならびに加工面の違いや切削時の音の違いとの関係について理解できる 3. 幾何公差と寸法公差について理解できる 4. 加工図面を読み取り、汎用旋盤で部品を加工できる					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目		目標	時間			
ガイダンス		テーマの概要と安全の心得を説明する	4			
金属材料		金属組織の観察や硬さ試験などを通して、金属材料の熱処理と機械的性質について理解する。	12			
加工計測 I		切削加工の三分力測定を通してデータの収集・解析手法を学び、加工条件と加工結果の関係について理解する。	12			
加工計測 II		三次元形状測定を通して、データの収集・解析手法を学び幾何公差や寸法公差について理解する。	12			
機械加工		卓上万力用部品の加工を通して、汎用旋盤加工技術を習熟する。	12			
実験のまとめ		実験の総括ならびにレポート指導	8			
			計 60			
学業成績の評価方法	レポートおよび参加状況について 4 テーマごとに評価し、その平均を成績とする。レポートと取組状況の比率は 7 : 3 とする。単位修得は、レポートが全て提出されていることを前提とする。					
関連科目	基礎加工学・機械加工学 I・基礎材料学・機械材料 I・工学実験実習・機械設計製図					
教科書・副読本	その他: テーマ毎に適時プリント等を配布					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム実験実習 I (Experiments and Practice of Mechanical System Engineering I)		松澤和夫 (常勤)・伊藤幸弘 (常勤)・伊藤秀明 (非常勤/実務)・野瀬寿樹 (非常勤)		3	2	後期 4 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	金属材料の熱処理と機械的性質について理解できる						
	金属材料の熱処理と機械的性質が理解できると共に、実験レポートにおいて周辺の技術についても理解し、論理的に記述することができる。	金属材料の熱処理と機械的性質が深く理解でき、これを論理的にレポート整理できる。	実験に参加し、自ら体験することによって、金属材料の熱処理と機械的性質が理解できる。これによって、レポートを作成し、期日内に提出することができる。	金属材料の熱処理と機械的性質が理解できない。実験に不参加である。			
2	切削加工条件と切屑形状ならびに加工面の違いや切削時の音の違いについて理解できる						
	切削加工条件と切屑形状ならびに加工面の違いや切削時の音の違いが理解できると共に、実験レポートにおいて周辺の技術についても理解し、論理的に記述することができる。	切削加工条件と切屑形状ならびに加工面の違いや切削時の音の違いが深く理解でき、これを論理的にレポート整理できる。	実験に参加し、自ら体験することによって、切削加工条件と切屑形状ならびに加工面の違いや切削時の音の違いが理解できる。これによって、レポートを作成し、期日内に提出することができる。	切削加工条件と切屑形状ならびに加工面の違いや切削時の音の違いが理解できない。実験に不参加である。			
3	幾何公差と寸法公差について理解できる						
	幾何公差と寸法公差について深く理解できると共に、実験レポートにおいて周辺の技術についても理解し、論理的に記述することができる。	幾何公差と寸法公差の基礎が深く理解でき、論理的にレポート整理できる。	幾何公差と寸法公差の基礎が理解できる。これによって、レポートを作成し、期日内に提出することができる。	幾何公差と寸法公差が理解できない。実験に不参加である。			
4	加工図面を読み取り、汎用旋盤で部品を加工できる						
	加工図面を読み取り、汎用旋盤での加工方法・手順・条件を選定し、部品を製作できる。作業報告書を作成し、期日内に提出できる。	加工図面を読み取り、汎用旋盤での加工方法と条件を選定できる。作業報告書を作成し、期日内に提出できる。	加工図面を読み取り、汎用旋盤での加工方法を選定することができる。作業報告書を作成し、期日内に提出できる。	加工図面を読み取ることができない。実習に不参加である。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ゼミナール (Seminar)		機械システム工学コース教員 (常勤)	4	2		必修
授業の概要	指導教員の下で、専門分野や卒業研究のテーマにおいて必要となる基礎的な知識や技術を調査・実践し、指導教員や研究室内に向けて報告・発表を行うことにより、卒業研究への導入としての総合学習を行う。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 知識や技術についての調査・実践の計画を立案できる。(A-① (g)) 2. 立案した計画に基づいて知識や技術を調査・実践できる。(A-② (g)) 3. 調査・実践の計画を再スケジュールリングし遂行できる。(A-③ (g)) 4. 継続的かつ自発的に様々な観点から評価・検討できる。(A-④ (g))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(1) 生涯現役技術者として活躍するために、自主的・計画的・継続的に学習する能力を有する					
学校教育目標との関係	A (学習力) 総合的実践的技術者として、自主的・継続的に学習する能力を育成する。					
講義の内容						
指導教員	テーマ					
機械システム工学コース所属教員	伊藤幸弘, 稲村栄次郎, 工藤正樹, 栗田勝実, 君塚政文, 齋藤博史, 長谷川収, 松澤和夫, 吉田政弘					
1. 知識や技術の調査・理解・実践 計画の立案	専門分野や卒業研究について「テーマの理解」、「課題の抽出」、「実験・解析手法の習得」、「得られた知識や技術に関する報告や発表」を通して、卒業研究の活動方法を総合的に学ぶ。					
2. 知識や技術の調査・理解・実践						
3. 活動の報告						
課題テーマ一覧 (1)	(伊藤幸弘) 加工計測に関するゼミ (稲村栄次郎) 構造物の応力と変形に関するゼミ (君塚政文) 海洋工学及び気象学に関するゼミ (工藤正樹) 流体力学に関するゼミ					
課題テーマ一覧 (2)	(栗田勝実) 構造物の振動、地震防災および振動の利用に関するゼミ (齋藤博史) 伝熱 (熱流体) 工学に関するゼミ (長谷川収) 構造物の軽量化に関するゼミ (松澤和夫) 生体材料および固相接合に関するゼミ (吉田政弘) 特殊加工に関するゼミ					
学業成績の評価方法	ゼミナールに取り組む姿勢、プレゼンテーション、レポート等により判断する。					
関連科目	プログラミング・基礎加工学・基礎材料学・機械設計製図・工学実験実習・情報処理・電気工学・電子工学・機械材料Ⅰ・材料力学Ⅰ・機械加工学Ⅰ・機械システム設計Ⅰ・工業力学・ベクトルメカニクス・機械システム設計製図Ⅰ・機械システム実験実習Ⅰ・応用数学Ⅰ・応用数学Ⅱ・応用物理・機械材料Ⅱ・材料力学Ⅱ・水力学・熱力学・機械力学・機械システム制御Ⅰ・ロボット工学・機械システム設計製図Ⅱ・機械システム実験実習Ⅱ・科学英語Ⅰ					
教科書・副読本						

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
ゼミナール (Seminar)	機械システム工学コース教員 (常勤)		4	2		必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	知識や技術についての調査・実践の計画を立案できる。(A-① (g))					
	独自で、実現可能な調査・実践計画を立案できる。	指導教員の支援のもとで、実現可能な調査・実践計画を立案できる。	与えられた枠組みの中で調査・実践計画を立案できる。	調査・実践計画を立案できない。		
2	立案した計画に基づいて知識や技術を調査・実践できる。(A-② (g))					
	研究計画に忠実に従って活動し、高度な知識や技術を習得できる。	研究計画にほぼ従って活動し、知識や技術を習得できる。	研究計画に部分的に従って活動し、基本的な知識や技術を習得できる。	研究計画に従って活動できず、基本的な知識や技術を習得できない。		
3	調査・実践の計画を再スケジュールリングし遂行できる。(A-③ (g))					
	状況の変化や新たな情報に基づいて、迅速かつ適切に研究計画を再スケジュールリングできる。	指示に応じて、迅速かつ適切に研究計画を再スケジュールリングできる。	研究計画の一部を再スケジュールリングできる。	研究計画を再スケジュールリングすることができない。		
4	継続的かつ自発的に様々な観点から評価・検討できる。(A-④ (g))					
	独自で準備し、研究活動の内容を報告・発表できる。	指導教員の支援のもとで準備し、研究活動の内容を報告・発表できる。	研究活動の一部について報告・発表できる。	研究活動の内容を報告・発表できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
知的財産法 (Intellectual Property Law)		柳川慶一 (非常勤)	4・5	1	集中	選択
授業の概要	学生が、社会のインフラとして機能している知的財産権の概要を知り、知的財産の概略、社会全体の中での知的財産の位置付け等、広い観点から理解できる。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 知的財産の位置づけ、知的財産に関連する職業、知的財産の概要について理解している。 2. クリエーターとして必要な法律の概要、特許法・実用新案法の制度概要を理解している。 3. クリエーターとして必要な法律の概要、意匠法・商標法の制度概要を理解している。 4. クリエーターとして必要な法律の概要、著作権法・不正競争防止法の概要を理解している。 5. 特許調査スキルを身につけ、特定特許を捜し出すことができる。また、研究者に必要な 意匠調査・商標調査の基礎を身につけている。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係						
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
全体ガイダンス・履修指導	ものづくり工学科目の授業内容の紹介と履修方法示し、履修指導を行う。ものづくり工学全科目共通					2
第1日 (担当: 服部) ・知的財産法の基礎 ・ミニワーク	・ 授業全体の流れと評価基準を確認する。 ・ なぜ今知的財産なのか (知的財産の位置づけ) を理解する。 ・ 知的財産に関連する職業について理解する。 ・ 知的財産の概要について理解する。 ・ ミニワーク：身近で新しいものの発明を試みる。					4
第2日 (担当：服部) ・特許法・実用新案法の概要 ・ミニワーク	≪クリエイターとして必要な法律の概要を実践的に学ぶ≫ ・ 特許法・実用新案法の制度概要を理解する。 ・ ミニワーク：発明をより具体化する。					4
第3日 (担当：服部) ・意匠法・商標法の概要 ・ミニワーク	≪クリエイターとして必要な法律の概要を実践的に学ぶ≫ ・ 意匠法・商標法の制度概要を理解する。 ・ ミニワーク：意匠図面に触れる。また、ネーミングを体験する。					4
第4日 (担当: 服部) ・著作権法・不正競争防止法の概要 ・ミニワーク	≪クリエイターとして必要な法律の概要を実践的に学ぶ≫ ・ 著作権法・不正競争防止法の概要を理解する。 ・ ミニワーク：自らの発明について発表する。					4
第5日 (担当: 柳川) ・実習1	≪研究者に必要な特許調査スキルを身につける≫ ・ 特許調査の方法 (IPC、キーワード、出願人等) ・ J-PlatPat 利用 (基礎編)					4
第6日 (担当: 柳川) ・実習2	≪特許調査スキルを使って特定特許を捜し出す≫ ・ J-PlatPat 利用 (応用編)					4
第7日 (担当: 柳川) ・実習3	≪研究者に必要な意匠調査・商標調査の基礎を身につける≫ ・ J-PlatPat 利用 (意匠編) ・ J-PlatPat 利用 (商標編)					4
						計 30
学業成績の評価方法	授業への取り組み状況、テスト、ミニワーク 60 %、及び調査実習 40 %で評価する。					
関連科目	卒業研究・ゼミナール					
教科書・副読本	その他: その他: https://www.jpo.go.jp/news/shinchaku/event/seminer/text/2021_nyu-mon.html (特許庁：知的財産法制度入門テキスト) 他、教科担当より指示する。					

令和7年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
知的財産法 (Intellectual Property Law)	柳川慶一 (非常勤)		4・5	1	集中	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	知的財産の位置づけ、知的財産に関連する職業、知的財産の概要について理解している。					
	創作活動と知的財産の関係を理解し、説明することができる。	知的財産が創作活動と関係していることを理解できている。	知的財産権の用語を理解でき、知的財産権の全体像を説明できる。	知的財産権の用語を理解できておらず、特許・実用新案・意匠・商標等の違いが説明できない。		
2	クリエイターとして必要な法律の概要、特許法・実用新案法の制度概要を理解している。					
	クリエイターとして必要な法律の概要、特許法、及び実用新案法の制度概要を理解している。	クリエイターとして必要な法律の概要、特許法の制度概要を理解している。	クリエイターとして必要な法律の概要をおよそ説明できる。	クリエイターとして必要な法律の概要、特許法・実用新案法の制度概要を理解していない。		
3	クリエイターとして必要な法律の概要、意匠法・商標法の制度概要を理解している。					
	クリエイターとして必要な法律の概要、意匠法、及び商標法の制度概要を理解している。	クリエイターとして必要な法律の概要、意匠法の制度概要を理解している。	クリエイターとして必要な法律の概要をおよそ説明できる。	クリエイターとして必要な法律の概要、意匠法・商標法の制度概要を理解していない。		
4	クリエイターとして必要な法律の概要、著作権法・不正競争防止法の概要を理解している。					
	クリエイターとして必要な法律の概要、著作権法・不正競争防止法の概要を理解している。	クリエイターとして必要な法律の概要、著作権法の概要を理解していない。	クリエイターとして必要な法律の概要について、およそ説明できる。	クリエイターとして必要な法律の概要、著作権法・不正競争防止法の概要を理解していない。		
5	特許調査スキルを身につけ、特定特許を捜し出すことができる。また、研究者に必要な 意匠調査・商標調査の基礎を身につけている。					
	J-PlatPat を利用して知的財産権の調査ができる。	J-PlatPat を利用してIPC やキーワード等の意味を理解し、いずれかを単独で用いて特許検索をすることができる。	J-PlatPat を利用して特許検索の基本操作ができる。	マニュアルを見ても J-PlatPat を利用した特許検索の基本操作ができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
企業経営 (Business Management)		村井知光 (非常勤)	4・5	1	集中	選択
授業の概要	本講義の目的は、起業のシミュレーションである。アメリカでは開業率が高いのに対して、廃業率も高い。それに比べ、我が国では開業率が低いだけでなく、廃業率も低い。我が国では、長寿企業がもてはやされ、一見よさそうである。しかし、我が国では中小企業が大半を占める上にその7割が赤字を抱えており、企業の新陳代謝を促すためにも新興企業が必要とされる。バブル経済崩壊後、日米のGDPで大きく差の開いた原因のひとつに、新興企業の有無が考えられる。本講義では、企業家精神を養う。講義内容は教員の講義ノートの他、銀行家、経営者の講演も含む。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 独りよがりにならずにチームメイトと協力し、経営者としての意思決定ができる。 2. 時代に合うように起業の設計を行うことやビジネスに必要な情報をチームメイトと共有することができる。 3. 売上高、純利益等の経営感覚を身につけることができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係						
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目		目標				時間
初日 ガイダンス及びチームの編成		どのような会社を興し、経営を軌道に乗せるのかを考える。				4
2 日目 講義とグループワーク		どのような商品を製造・販売し、どの年齢層をターゲットにするのか、等を考える。また商品の単価や年間の売上高、営業利益、固定費等々を考える。				4
3 日目 グループワークと口頭発表		起業し、何年目で利益を出すのか、また利益の配分をどのようにするのか、資本金はどのようにして調達するのかを考える。 各チーム5分程度の口頭発表を行う。				4
4 日目 銀行家等による講演とグループワーク		前回のグループワークで考えた、資本金の準備や顧客層について、現場で実際に実務を行っている銀行家の講演を聞くことでヒントを得る。				6
5 日目 経営者等による講演とグループワーク		経営者の講演を聞くことで、起業の準備や経営のノウハウを学ぶ。				6
6、7 日目 グループワークと発表、表彰式		最後のグループワークでは、仕上げとして発表の準備を行い、全チームに発表してもらい、審査を行う。審査の結果、優秀なチームに対して表彰を行う。				6
						計 30
学業成績の評価方法	各チームの発表後、審査員として大学教授、銀行家、経営者、実務家等を招き、審査をしてもらう。審査の結果と授業での取り組み方、チームワーク、事業計画書の内容等を勘案する。					
関連科目	地理歴史Ⅱ・公民Ⅰ・公民Ⅱ・日本産業論					
教科書・副読本	その他: フリーテキスト					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
企業経営 (Business Management)	村井知光 (非常勤)		4・5	1	集中	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	独りよがりにならずにチームメイトと協力し、経営者としての意思決定ができる。					
	チームメイトと実際に経営可能な事業計画書を作成することができる。	チームメイトと事業計画書を作成することができる。	チームメイトと簡易的な事業計画書を作成することができる。	チームメイトと協力せずに、事業計画書を作成できない。		
2	時代に合うように起業の設計を行うことやビジネスに必要な情報をチームメイトと共有することができる。					
	国内外のニュースを見聞きし、新しい情報に素早く入手できる。	国内のニュースを見て、新しい情報に素早く入手できる。	国内のニュースを見る。	国内のニュースを見ずに、自分だけの考えで通そうとする。		
3	売上高、純利益等の経営感覚を身につけることができる。					
	貸借対照表を理解することができる。	一部貸借対照表を理解することができる。	貸借対照表の勘定科目を理解することができる。	貸借対照表の勘定科目を理解できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
安全工学 (Safety Engineering)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	4・5	1	集中	選択
授業の概要	工学系の組織・作業環境における安全性の確保・向上に関して、その知識を学習し自発的アイデアを生かす。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 技術者として安全性に関する基本的な知識を習得できる。 2. 技術者倫理を踏まえて安全確保の方策および主体的な行動規範を身につけることができる。					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係						
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
全体ガイダンス・履修指導	東京工学科目の授業内容の紹介と履修方法示し、履修指導を行う。6月中旬、7月中旬に各1回を予定。東京工学全科目共通					2
第1日：安全工学の基礎	アクシデントやインシデントの例題を含めて、安全性向上の必要性とそのための方策の基礎を概観する。					4
第2日：信頼性・安全性工学	信頼性・安全性を高めるための理論的考察と、その対策を学ぶ。					4
第3日：産業各分野の作業とその安全対策	産業現場における作業状況を例にとり、その安全性に関する現状と今後の向上対策を学ぶ。					4
第4日：リスクとその管理	安全へのアプローチとして、リスクとリスク管理に関する技法を学習する。					4
第5日：ヒューマンファクターと安全性	ヒューマンエラーとその防止策に関して、各種分析技法を通じてその防止策を学習する。					4
第6日：自然環境と社会生活・組織での安全対応	自然環境を保全し、社会生活・組織を安全にするため、そのライフラインとなる安全確保が重要であることを学習する。					4
第7日：まとめ、報告書作成	本科目の総括を行うと共に、これまでの講義研修に関して、総合演習、まとめ報告書の作成を行う。					4
					計 30	
学業成績の評価方法	①取組状況 30 %、②チームワーク活動状況 40 %、③提出資料 30 %で評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: 特になし。(講義資料、報告課題、演習課題などはその都度配布する。)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
安全工学 (Safety Engineering)	伊藤秀明 (非常勤/実務)		4・5	1	集中	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	技術者として安全性に関する基本的な知識を習得できる。					
	技術者として安全性に関する基本的な知識を深く理解し、これらを応用したライン設計などの応用ができる。	技術者として安全性に関する基本的な知識を習得できる。	技術者として安全性に関する基本的な知識を理解できる。	技術者として安全性に関する基本的な知識を理解できない。または、出席日数不足により、授業内容が理解できない。		
2	技術者倫理を踏まえて安全確保の方策および主体的な行動規範を身につけることができる。					
	技術者倫理を踏まえて安全確保の方策を深く理解し、主体的な行動規範を身につけることができる。	安全確保の方策および主体的な行動規範を理解できる。	技術者倫理の意義と必要性を理解できる。	技術者倫理を踏まえて安全確保の方策および主体的な行動規範を理解できない。または、出席日数不足により、授業内容が理解できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
都市環境工学 (Urban Environment Engineering)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	4・5	1	集中	選択
授業の概要	都市の形成経緯をふまえ、現在の都市環境について学ぶ。今後の都市環境設計に向けた課題として、水環境、大気環境、エネルギー事情、交通システム環境などの諸課題と今後の方向性、期待される技術課題などについて学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 人と産業技術が調和する暮らしやすい都市の創成に向けて、都市環境の問題意識を明確にし、エンジニアに期待される役割について理解できる。					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係						
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
全体ガイダンス・履修指導	東京工学科目の授業内容の紹介と都市環境工学履修方法を示し、履修指導を行う。6月中旬、7月中旬に各1回を予定。					2
第1日 都市の形成と環境	古代都市から近世都市への発展形成過程における環境問題を調査分析し、現都市の抱える環境課題をさぐる。					4
第2日 都市の水環境	上下水道、雨水利用、積雪対策、河川と洪水など水環境について学習し、今後の水環境改善に関して学習、討議する。					4
第3日 都市の大気環境	大気を構成する空気の流れによる、温暖化現象、上層オゾン層の変動、大気汚染など大気環境に関する課題とその対策に関して学習、討議する。					4
第4日 都市のエネルギー事情とライフサイクル	都市を維持するためのエネルギーの量と質、さらにその消費について考える。また都市生活においては、多くの資源が消費され、その結果として廃棄物が出される。そのリサイクルを含めたライフサイクルに関しても学ぶ。					4
第5日 都市交通と道路事情	都市交通の変遷と近年の状況、および今後の発展に関して学習するとともに、今後の動向を考える。					4
第6日 未来都市と環境	都市環境アセスメントを通じ、都市発展と自然環境維持との調和を考えた未来都市構想を討議する。					4
第7日 総合演習および報告書作成	本科目の総括を行うと共に、これまでの講義・討議に関しての総合演習を実施し、まとめ報告書の作成を行う。					4
						計 30
学業成績の評価方法	①取組状況 30 %、②チームワーク活動状況 40 %、③提出資料 30 %で評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: 特になし。(講義資料、報告課題、演習課題などはその都度配布する。)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
都市環境工学 (Urban Environment Engineering)	伊藤秀明 (非常勤/実務)		4・5	1	集中	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	人と産業技術が調和する暮らしやすい都市の創成に向けて、都市環境の問題意識を明確にし、エンジニアに期待される役割について理解できる。					
	人と産業技術が調和する暮らしやすい都市の創成に向けて、都市環境の問題意識を明確にし、エンジニアに期待される役割について深く理解できる。	都市環境問題におけるエンジニアに期待される役割について理解できる。	人と産業技術が調和する暮らしやすい都市の創成に向けた都市環境の問題意識を理解できる。	人と産業技術が調和する暮らしやすい都市の創成に向けて、都市環境の問題意識を明確にし、エンジニアに期待される役割について理解できない。または、出席日数が少なく、内容を理解することができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
インターンシップ (Internship)		嶋崎守 (常勤)・広瀬義朗 (常勤)・古川浩洋 (常勤)・ 相良拓也 (常勤)・山岸弘幸 (常勤)	4	2	集中	選択
授業の概要	各コースの特色を持った実践的な「ものづくり」人材を育成するため、夏季休業中を中心に、5日以上、企業や大学・研究所などで「業務体験」を行う。学校で学んだ内容を活用し、現場の技術者たちの仕事を観察・体験して、自らの能力向上と、勉学・進路の指針とする。マッチングを重視した事前・事後指導を行い、学生の企業選択・実習を支援する。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 技術者としての自覚と、技術や業務を理解できる 2. 自身のキャリアについての意識を持つことができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(2) 協働してものづくりに取り組んだり国際社会で活躍したりするために、論理的に思考し、表現する能力を有する (3) 産業界や地域社会、国際社会に貢献するために、豊かで幅広い教養をもち、技術者として責任ある思考と行動ができる能力を有する					
学校教育目標との関係	B (コミュニケーション力) 総合的実践的技術者として、協働してものづくりに取り組んだり国際社会で活躍したりするために、論理的に考え、適切に表現する能力を育成する。 C (人間性・社会性) 総合的実践的技術者として、産業界や地域社会、国際社会に貢献するために、豊かな教養をもち、技術者として社会との関わりを考える能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
インターンシップ説明会 特別区・企業・大学等	インターンシップの説明会に参加し、インターンシップと手続きの流れを理解する。各インターンシップ事業に応じて、数回、実施される。					2
インターンシップ申込書の作成	インターンシップ申込書を完成させる。					
・企業探索	掲示物や WEB サイトで企業を探索したり、比較する。					6
・面談	担当教員と面談し、アドバイスを受ける。					1
・志望理由	志望理由を、教員の指導のもと、書き上げる。					6
説明会 (保険加入)	保険加入の説明を受け、理解して加入する。					1
インターンシップの諸注意	実習直前にインターンシップにおける注意を受け、礼儀・マナー等を考える。					2
学生による企業訪問・連絡	学生が事前に企業訪問して、インターンシップの初日についての打ち合わせを行う。遠方の場合は、電話・FAX・メール等を用いて打ち合わせる。					2
インターンシップ	実習先で、インターンシップを実施する。 5日 (実働 30 時間) 以上、実施する。					30
インターンシップ報告書の作成	インターンシップ報告書を作成する。内容には企業秘密等を記載しないように考慮のうえ完成させる。					8
インターンシップ発表会	発表会に参加し、発表および質疑を行う。					2
						計 60
学業成績の評価方法	受入れ先からの報告と、学生の報告書およびプレゼンテーション等を担当教員、コース代表が総合的に判断して評価を行う。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: フリーテキスト					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
インターンシップ (Internship)		嶋崎守 (常勤)・広瀬義朗 (常勤)・古川浩洋 (常勤)・ 相良拓也 (常勤)・山岸弘幸 (常勤)		4	2	集中	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	技術者としての自覚と、技術や業務を理解できる						
	技術者としての自覚と、技 術や業務を理解できる	技術者としての技術開発 や業務を理解できる	技術者としての業務を理 解できる	技術者としての自覚がな く業務も理解できない			
2	自身のキャリアについての意識を持つことができる						
	自身のキャリアについて の意識を持ち示すことも できる	自身のキャリアについて の意識を持つことができ る	自身のキャリアを示すこ とができる	自身のキャリアについて 意識が持てない			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
応用数学 I (Applied Mathematics I)		山岸弘幸 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	学生が、機械工学において必要となる微分方程式、ベクトル解析について学習する。演習問題を多く行うことにより専門科目への応用の場面で十分な活用ができるようにすることを目的とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 常微分方程式が解ける。 2. ガウスの発散定理とストークスの定理が理解できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
微分方程式の導入	微分積分について復習し、物体の自由落下など微分方程式の簡単な具体例を理解する。					2
微分方程式の解	特殊解・一般解・特異解を理解する。					2
変数分離形	変数分離形の微分方程式を理解し、解けるようになる。					2
同次形	同次形微分方程式を理解し、解けるようになる。					2
1 階線形微分方程式	1 階線形微分方程式を理解し、解けるようになる。					4
完全微分方程式	全微分方程式の完全性を判定し、解けるようになる。					2
中間試験						2
2 階線形微分方程式	2 階線形微分方程式を理解し、線形独立な解を判定できるようになる。					2
定係数斉次線形微分方程式	定係数斉次線形微分方程式を理解し、解けるようになる。					4
定係数非斉次線形微分方程式	定係数非斉次線形微分方程式を理解し、解けるようになる。					6
微分方程式の応用	物理・工学の問題に対し、微分方程式を立てることができるようになる。					2
						計 30
空間のベクトル・外積	空間ベクトルの内積・外積の計算ができるようになる。					2
ベクトル関数・曲線	ベクトル関数とその微分を定義し、計算ができるようになる。 曲線の長さや接線・法線ベクトル等の計算ができるようになる。					2
曲面	曲面の接平面や法線ベクトルの計算ができるようになる。					2
勾配	スカラー・ベクトル場を理解し、勾配が計算できるようになる。					4
発散と回転	発散と回転の定義と物理的意味を理解し、計算ができるようになる。					4
中間試験						2
線積分	線積分の定義を理解し、計算ができるようになる。					2
グリーンの定理	グリーンの定理を理解し、線積分の計算に応用できるようになる。					2
面積分	面積分の定義を理解し、計算ができるようになる。					4
発散定理	発散定理を理解し、面積分の計算に応用できるようになる。					4
ストークスの定理	ストークスの定理を理解し、線積分と面積分の計算に応用できるようになる。					2
						計 30
						計 60
学業成績の評価方法	4 回の定期試験の得点と平常点で評価する。なお、定期試験と平常点の比率を 4 : 1 とする。成績不良者には再試験を行う場合がある。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書:「新 応用数学 改訂版」高遠節夫他 (大日本図書), 副読本:「基礎解析学 改訂版」矢野健太郎、石原繁 (裳華房), 補助教材:「新 応用数学問題集 改訂版」高遠節夫他 (大日本図書)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
応用数学 I (Applied Mathematics I)		山岸弘幸 (常勤)		4	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	常微分方程式が解ける。						
	定数係数 2 階線形微分方程式が解ける。	1 階線形微分方程式が解ける。	変数分離形の微分方程式が解ける。		常微分方程式が解けない。		
2	ガウスの発散定理とストークスの定理が理解できる。						
	積分定理の意味と導出法、および応用法を理解する。	線積分と面積分を理解し、計算ができる。		ベクトルの内積と外積を理解し、計算ができる。		ベクトルの内積と外積の計算ができない。	

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
応用数学 II (Applied Mathematics II)		山岸弘幸 (常勤)	4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	学生が、専門分野の振動工学や制御工学等で用いられる、ラプラス変換、フーリエ級数、およびフーリエ変換について計算できるようになることを目的とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 基本的なラプラス変換することができる。 2. 基本的な逆ラプラス変換することができる。 3. ラプラス変換を用いた微分方程式が解ける。 4. フーリエ級数が求められることができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
自主学習	本授業の内容に関する自主学習をする					2
ラプラス変換	ラプラス変換の定義やその性質について学ぶ					6
ラプラス逆変換	ラプラス逆変換と部分分数分解について学ぶ					6
ラプラス変換を利用した線形微分方程式の解法	ラプラス変換を利用して線形微分方程式の初期値問題を解く演習を行う					2
単位関数・デルタ関数とその応用、たたみこみ	たたみこみ積分を学び、ラプラス変換のもうひとつの性質と振動工学への応用について学ぶ					2
フーリエ級数の性質	周期 2π の関数、偶関数・奇関数、一般の周期関数のフーリエ級数など、その性質について学ぶ					6
フーリエ積分とフーリエ変換	フーリエ積分の考え方とフーリエ変換の基礎について学ぶ					6
						計 30
学業成績の評価方法	期末試験の得点で評価する。ただし、演習問題に取り組み、提出物を期限までに全て提出していることが条件である。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書:「新 応用数学 改訂版」高遠節夫他 (大日本図書), 補助教材:「新 応用数学問題集 改訂版」高遠節夫他 (大日本図書)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
応用数学 II (Applied Mathematics II)		山岸弘幸 (常勤)		4	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	基本的なラプラス変換することができる。						
	複雑な式をラプラス変換 することができる。	基本的なラプラス変換す ることができる。	ラプラス変換表に載って いるラプラス変換ががで きる。	基本的なラプラス変換す ることができる。			
2	基本的な逆ラプラス変換することができる。						
	複雑な式を逆ラプラス変 換することができる。	基本的な逆ラプラス変換 することができる。	ラプラス変換表に載って いる逆ラプラス変換する ことができる。	基本的な逆ラプラス変換 することができる。			
3	ラプラス変換を用いた微分方程式が解ける。						
	ラプラス変換を用いた複 雑な微分方程式が解ける。	ラプラス変換を用いた微 分方程式が解ける。	ラプラス変換を用いた基 本的な微分方程式が解け る。	ラプラス変換を用いた微 分方程式が解ける。			
4	フーリエ級数が求められることができる。						
	複雑なフーリエ級数が求 められることができる。	フーリエ級数が求められ ることができる。	基本的なフーリエ級数が 求められることができる。	フーリエ級数が求められ ることができる。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
応用物理 (Applied Physics)		岩田修一 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	物理学は、経験的に発見された基本法則だけで構築されるのではなく、数学的な厳密性によっても成り立つとともに数学自体の発展にも寄与してきた経緯がある。そこで本授業では、3 年次までに学習した物理学の諸概念、原理や法則を微分積分やベクトル解析などの数学を用いて改めて理解し直すことを目的とする。そしてこれまでは理想的な条件だけで生じる基本的な物理現象しか扱ってこなかったが、機械工学や電気工学に直結する振動現象、剛体運動、静電場・磁場などの物理現象について微分積分やベクトル解析の手法を用いて解析できることを目標とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 単位系または物理的次元について理解し、未知の物理量の性質について考察することができる 2. 線形微分方程式を解くことによって、重力下における質点の運動や振動現象の過渡応答を様々な初期条件に基づいて解析することができる 3. ベクトル量同士の乗法公式を用いることによって、仕事・エネルギー定理に関する問題や剛体の回転運動について解析することができる 4. ベクトル場の積分公式を用いることによって、重力場での質点や電場・磁場での荷電粒子や電流の振る舞いについて解析することができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
単位系と物理量の次元解析	SI 基本単位と次元解析による組立単位の決定法について理解する					2
等加速度直線運動	2 階線形微分方程式の変数分離法によって等加速度直線運動についての方程式を導くことができるようになる					2
質点の運動方程式	2 階線形微分方程式によって (1) 重力だけを受ける質点の運動を解析できるようになる (2) 摩擦力や空気抵抗を受ける質点の運動を解析できるようになる					4
演習 1	物理量の次元解析や質点の等加速度直線運動についての基本問題を解き、理解度を把握する					2
前期中間試験	ここまでの内容の試験に向けてのまとめを行い、試験後は復習を行う					4
運動量保存則	運動量と運動方程式の関係を微積分によって解析し、運動量の保存則を導くことができるようになる					2
運動量と二体問題	運動量保存則について理解し、衝突、分裂、散乱などの二体問題が解析できるようになる					2
演習 2	運動量保存則についての基本問題を解き、理解度を把握する					2
単振動	外力や減衰力のない単振動についての微分方程式を立て、変数分離法によって質点の運動を解析できるようになる					2
減衰・強制振動、共振	減衰力や外力を受けて振動する質点の微分方程式を立て、初期条件によってどのような振動現象が生じるか予測できるようになる					2
演習 3	単振動や減衰振動、強制振動、共振についての基本問題を解き、理解度を把握する					2
前期末試験	ここまでの内容の試験に向けてのまとめを行い、試験後は復習を行う					4
					計 30	

物理と内積	ベクトル量の内積を用いて、仕事・エネルギー定理について理解する	2
物理と外積	ベクトル量の外積を用いて、剛体の回転運動や角運動量について解析できるようになる	2
演習 4	仕事・エネルギー定理や剛体の回転、角運動量についての基本問題を解き、理解度を把握する	2
等ポテンシャル場と保存力	重力場、電場などのスカラーポテンシャル場での運動方程式を導き、その中の物体の運動が解析できるようになる	2
電場に関するガウスの法則	ガウスの発散定理を用いて、電場と電荷の関係について解析できるようになる	2
演習 5	等ポテンシャル場での運動方程式や電場に関するガウスの法則についての基本問題を解き、理解度を把握する	2
後期中間試験	ここまでの内容の試験に向けてまとめを行い、試験後は復習を行う	4
ビオ・サバールの法則とアンペールの法則	ベクトルの回転や周回積分を用いて、 (1) 電流の周りに生じる磁場についてのビオ・サバールの法則 (2) 周回電流で生じる磁場についてのアンペールの法則 をそれぞれ導き、電流と磁場の関係について解析できるようになる	6
ローレンツ力	荷電粒子が受けるローレンツ力について理解し、電場磁場中での荷電粒子の運動について解析できるようになる	2
演習 6	電流と磁場の関係やローレンツ力についての基本問題を解き、理解度を把握する	2
後期末試験	ここまでの内容の試験に向けてまとめを行い、試験後は復習を行う	4
		計 30
		計 60
学業成績の評価方法	4 回の定期試験を 60 %，授業取組状況として単元ごとの小テストとノート等の提出を 40 % として総合的に評価する。成績不良者については、各期末ごとに課題の提出状況とや小テストや定期試験の平均点を規定上取得するなど条件を満たした学生のみを対象として再試験の受験を許可する。	
関連科目	物理 I・物理 II・物理 III・物理学演習・物理学実験・物理学特論 I・物理学特論 II・微分積分・線形代数 I・解析学基礎・電気工学・電子工学	
教科書・副読本	教科書：「基礎から学ぶ物理学」北林照幸、藤城武彦、滝内賢一（講談社），副読本：「物理学（新装版）」小出昭一郎（裳華房），参考書：「基礎解析学 改訂版」矢野健太郎、石原繁（裳華房）・「物理入門コース 新装版 物理のための数学」和達 三樹（岩波書店），その他：必要に応じて補助プリントを配布する	

令和7年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
応用物理 (Applied Physics)		岩田修一 (常勤)		4	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	単位系または物理的次元について理解し、未知の物理量の性質について考察することができる						
	未知の物理量の単位を次元解析によって特定し、その特徴を推察できる	力学分野に加えて電磁気学分野における物理量の単位についても基本次元で表現できる	力学分野における物理量の単位のみ基本次元で表現できる		SI 基本単位とその組立単位について説明できない		
2	線形微分方程式を解くことによって、重力下における質点の運動や振動現象の過渡応答を様々な初期条件に基づいて解析することができる						
	減衰項を加えた線形微分方程式を解き、自由落下の終端速度や減衰振動などの問題を解くことができる	線形微分方程式を変数分離法によって解き、等加速度直線運動や単振動の問題を解くことができる	等加速度直線運動や単振動を表す線形微分方程式を立てることができる		等加速度直線運動や単振動を微分方程式で表すことができない		
3	ベクトル量同士の乗法公式を用いることによって、仕事・エネルギー定理に関する問題や剛体の回転運動について解析することができる						
	3次元の角運動量保存則についての問題を解くことができる	外積を用いた回転運動における仕事・エネルギー定理についての問題を解くことができる	内積を用いた直線運動における仕事・エネルギー定理についての問題を解くことができる		内積と外積が物理学のどこで用いられているか説明できない		
4	ベクトル場の積分公式を用いることによって、重力場での質点や電場・磁場での荷電粒子や電流の振る舞いについて解析することができる						
	ベクトル積分公式を用いて、電磁気学の基本法則についての応用問題を解くことができる	ベクトルの微分積分公式を用いて、電磁気学の基本法則についての基本問題を解くことができる	等ポテンシャル場での勾配、発散、回転の基本問題を解くことができる		等ポテンシャル場におけるニュートンの運動方程式を微分形式で表すことができない		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械材料 II (Mechanical Materials II)		松澤和夫 (常勤)	4	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	金属材料の変形や相変態などは、塑性加工や熱処理などのプロセスにおいて重要な現象であり、転位の活動や原子の拡散のように微視的な視点からの理解が不可欠となる。金属材料の基礎を学び、機械設計における材料選択に必要な素養を身につけることを目的とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 金属材料の特性や現象を微視的な視点から理解する。 2. 機械設計を行うとき、用途に応じた適切な材料選択や熱処理方法の指定ができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
固体の原子配列と結晶構造	金属材料の結晶構造を理解する					2
結晶構造とその解析	回折法による結晶構造解析を理解する					4
格子欠陥	材料に含まれる格子欠陥を理解する					2
拡散と相変態	原子の拡散現象と相変態を理解する					4
金属の弾性変形	金属材料の弾性変形を理解する					2
金属の塑性変形と転位	金属材料の塑性変形を転位の活動から理解する					4
金属の強化機構	金属材料の各種強化機構を理解する					8
金属の破壊特性	金属材料の破壊現象を理解する					2
材料特性とマイクロ組織	材料特性とマイクロ組織について理解し、用途に応じた材料の適切な選択や熱処理方法の指定ができる。					2
						計 30
学業成績の評価方法	平常テスト (80 %) と取組状況 (20 %) で評価する。					
関連科目	基礎材料学・機械材料 I・機械システム実験実習 I					
教科書・副読本	教科書: 「基礎機械材料学」 松澤和夫 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械材料 II (Mechanical Materials II)	松澤和夫 (常勤)		4	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)	
1	金属材料の特性や現象を微視的な視点から理解する.					
	金属材料の特性や現象を微視的な視点から詳細に理解している.	金属材料の特性や現象を微視的な視点から理解している.	金属材料の特性や現象に関わる各種用語を理解している.	金属材料の特性や現象に関わる各種用語を理解することができない.		
2	機械設計を行うとき、用途に応じた適切な材料選択や熱処理方法の指定ができる.					
	用途に応じた材料の適切な選択や熱処理方法の指定ができ、その根拠を微視的な視点から説明できる.	用途に応じた材料の適切な選択や熱処理方法の指定ができる.	用途に応じた材料選択や熱処理方法の候補をあげることができる.	用途に応じた材料選択や熱処理方法を指定できない.		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料力学 II (Mechanics of Materials II)		稲村栄次郎 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	はりの複雑な問題、ひずみエネルギーを用いた解法を学習する。また、組み合わせ応力下における応力とひずみの基礎、部材の安定に関する問題を学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 不静定ばりなど、はりの複雑な問題の解き方が理解できる。(D-3(d)) 2. 組合せ応力とその問題の解き方が理解できる。(D-3(d)) 3. ひずみエネルギーとそれを用いた解法について理解できる。(D-3(d)) 4. 柱の圧縮とその問題の解き方が理解できる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	科目の概要と授業の進め方を説明する。					2
不静定ばり	不静定ばりの解き方を理解する。					6
連続ばり平等強さのはり	連続ばりと平等強さのはりの解き方を理解する。					4
まとめ	これまでに学んだことを復習、確認する。					2
曲がりばりの応力とたわみ	曲がりばりの応力とたわみについて理解する。					4
ひずみエネルギー	ひずみエネルギーの概念を理解する。					4
カスティリアノの定理	カスティリアノの定理による解き方を理解する。					4
まとめ	これまでに学んだことを復習、確認する。					4
						計 30
平面応力とモールの応力円	平面応力を理解し、モールの応力円による解法を学ぶ。					4
平面ひずみとモールのひずみ円	平面ひずみを理解し、モールのひずみ円による解法を学ぶ。					4
組合せ応力と弾性係数間の関係	組合せ応力と弾性係数間の関係について学ぶ。					4
まとめ	これまでに学んだことを復習、確認する。					2
短柱の圧縮	短柱が圧縮を受けるときの応力について理解する。					4
長柱の圧縮	長柱が圧縮を受けるときの座屈について理解する。					4
降伏点を越えた場合の座屈応力	柱が降伏点を越えて座屈する問題の解法を学ぶ。					4
まとめ	これまでに学んだことを復習、確認する。					4
						計 30
						計 60
学業成績の評価方法	4 回の試験の得点から決定する。状況により再試験をすることがある。					
関連科目	材料力学 I・材料力学 III・材料強度学					
教科書・副読本	教科書: 「ポイントを学ぶ材料力学」西村 尚編著 (丸善出版株式会社), 参考書: 「図解材料力学の基礎」稲村 栄次郎 (科学図書出版)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
材料力学 II (Mechanics of Materials II)		稲村栄次郎 (常勤)		4	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	不静定ばりなど, はりの複雑な問題の解き方が理解できる。(D-3(d))						
	不静定ばりなど応用問題が解ける。	不静定ばりなど基本的な問題が解ける。	不静定張りなどの基礎内容について説明できる。	不静定張りなどの基礎内容について説明できない。			
2	組合せ応力とその問題の解き方が理解できる。(D-3(d))						
	組合せ応力に関する応用問題が解ける。	組合せ応力に関する基礎問題が解ける。	組合せ応力に関する基礎内容について説明できる。	組合せ応力に関する基礎内容について説明できない。			
3	ひずみエネルギーとそれを用いた解法について理解できる。(D-3(d))						
	ひずみエネルギーに関する応用問題が解ける。	ひずみエネルギーに関する基礎問題が解ける。	ひずみエネルギーに関する基礎内容について説明できる。	ひずみエネルギーに関する基礎内容について説明できない。			
4	柱の圧縮とその問題の解き方が理解できる。(D-3(d))						
	柱の圧縮に関する応用問題が解ける。	柱の圧縮に関する基礎問題が解ける。	柱の圧縮に関する基礎内容について説明できる。	柱の圧縮に関する基礎内容について説明できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
水力学 (Hydraulics)		工藤正樹 (常勤/実務)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	本学問分野は、気体や液体の流れを経験および実験結果に基づいて調べる分野である。本講義では、流れの状態を解析する手法について学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 連続の式に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d)) 2. ベルヌーイの定理に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d)) 3. 運動量の法則に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d)) 4. 管路損失に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
導入	シラバスの内容確認と予習。①流体とエネルギー (テキスト p.1-3) ②流体で扱う単位系 (p.3-6) ③密度・粘度 (p.6-10) ④圧縮率、表面張力に付いての理解 (p.11-15)					6
流体静力学	①圧力 (p.17-23) ②マノメータ (p.24-26) ③浮力 (p.39-41) ④壁面におよぼす流体の力 (p.31-34) ⑤相対的静に付いての理解 (p.27-30)					10
流体運動の基礎	①流れの状態 (p.45-47) ②連続の式 (p.47-51) ③ベルヌーイの定理とその応用 (p.51-72) ④運動量の法則とその応用 (p.77-90) ⑤渦運動に付いての理解 (p.184-186)					18
内部流れ	①層流と乱流 (p.111-114) ②円管内の層流 (p.102-105,124-127) ③乱流のせん断応力 (p.129-132) ④円管内の乱流 (p.134-139) ⑤管摩擦 (p.115-123) ⑥管路抵抗についての理解 (p.141-156)					12
外部流れ	①境界層 (p.223-224) ②平板の摩擦抵抗 (p.239-251) ③円柱まわりの流れ (p.227-238) ④物体の抵抗 (p.224-227) ⑤物体の揚力についての理解 (p.224-227)					10
次元解析	①次元解析 (p.166-173) ②相似則についての理解 (p.157-165)					4
					計 60	
学業成績の評価方法	2 回の試験の得点と課題から決定する。なお、試験、課題の比率は 6 : 4 とする。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	流体力学・機械システム実験実習 III・流体機械					
教科書・副読本	教科書: 「図解 はじめて学ぶ 流体の力学」 西海孝夫 (日刊工業新聞社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
水力学 (Hydraulics)		工藤正樹 (常勤/実務)		4	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	連続の式に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d))						
	連続の式に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を試験時に解くことができる。	連続の式に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	連続の式に関する基礎的な問題 (教科書の例題) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	連続の式に関する基礎的な問題 (教科書の例題) について演習時に教員の補助があっても解くことができない。			
2	ベルヌーイの定理に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d))						
	ベルヌーイの定理に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を試験時に解くことができる。	ベルヌーイの定理に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	ベルヌーイの定理に関する基礎的な問題 (教科書の例題) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	ベルヌーイの定理に関する基礎的な問題 (教科書の例題) について演習時に教員の補助があっても解くことができない。			
3	運動量の法則に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d))						
	運動量の法則に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を試験時に解くことができる。	運動量の法則に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	運動量の法則に関する基礎的な問題 (教科書の例題) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	運動量の法則に関する基礎的な問題 (教科書の例題) について演習時に教員の補助があっても解くことができない。			
4	管路損失に関する初歩的な解析ができる。(D-3(d))						
	管路損失に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を試験時に解くことができる。	管路損失に関する応用的な問題 (一般的な問題集の初級程度) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	管路損失に関する基礎的な問題 (教科書の例題) を演習時に教員の補助のもとで解くことができる。	管路損失に関する基礎的な問題 (教科書の例題) について演習時に教員の補助があっても解くことができない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
熱力学 (Thermodynamics)		皆川和大 (非常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	熱エネルギーを利用して高効率で動力を発生させる装置（熱機関）を理論的に考察することが熱力学の主な目的となっている。本講義では、熱力学の法則やエネルギー変換等の基礎的な考え方を学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 熱力学の第 1 法則の意味を正しく理解し、理想気体における状態変化を取り扱うことができる。(D-③ (d)) 2. 熱力学の第 2 法則を理解し、カルノーサイクルの熱効率、逆カルノーサイクルの動作係数を求めることができる。(D-③ (d)) 3. 各種熱機関のサイクルの p-v 線図、T-s 線図より、サイクルの性能計算ができる。(D-③ (d)) 4. 状態変化が伴う蒸気サイクルについて、蒸気表や線図からデータを読み取り、サイクルの効率の計算ができる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践の技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標	時間				
ガイダンス	熱力学の歴史と意義について理解する	2				
熱力学の基礎知識	熱エネルギーの計算ができる	2				
熱力学第一法則	仕事と熱、内部エネルギーについて理解する	6				
絶対仕事と工業仕事	熱力学的な仕事の概念を学ぶ。	2				
気体分子運動論	熱力学的な状態量を分子レベルで学ぶ。	2				
中間試験、返却および解説	中間試験を返却し、解答の解説を行う。	2				
熱力学第二法則	カルノーサイクル、エントロピーについて学ぶ。	4				
p-v 線図と T-s 線図	p-v 線図と T-s 線図を用いて、熱力学第一法則における dq, du, pdv の意味を学ぶ。	2				
熱機関とヒートポンプ	カルノー熱機関、逆カルノーヒートポンプを学び、熱エネルギー変換を理解する。	2				
オットーサイクル	ガソリンエンジンの作動原理を学ぶ。	4				
前期まとめ	前期の学習の総合復習	2				
期末試験の返却および解説	期末試験の返却および解説を行う。成績を伝達し、意義申し立ての機会を与える。	2				
ガイダンス	後期の授業内容のガイダンスを行う。	2				
ディーゼルサイクル	ディーゼルエンジンの作動原理について学ぶ。	4				
排気ガス	内燃機関から排出される有害成分の生成メカニズムを学ぶ。	2				
ブレイトンサイクル	ガスタービン、ジェットエンジンの作動原理を学ぶ。	6				
中間試験、返却および解説	中間試験を返却し、解答の解説を行う。	2				
実在気体	実在気体の状態変化について学ぶ。	2				
蒸気サイクル	蒸気原動所の作動原理を学ぶ。	4				
冷凍サイクル	冷凍サイクルの作動原理、動作係数について学ぶ	2				
後期まとめ	後期の学習の総合復習	2				
期末試験の解説	期末試験の解説を行う。成績を伝達し、意義申し立ての機会を与える。	2				
		計 60				
学業成績の評価方法	授業毎の確認小試験 (20 %)、学習到達度確認試験 (80 %) で評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	伝熱工学					
教科書・副読本	教科書: 「JSME テキストシリーズ 熱力学」 日本機械学会 (日本機械学会)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
熱力学 (Thermodynamics)		皆川和大 (非常勤)		4	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	熱力学の第 1 法則の意味を正しく理解し、理想気体における状態変化を取り扱うことができる。(D-③ (d))						
	熱力学の第 1 法則の意味を正しく理解し、理想気体における状態変化を取り扱うことができ、説明することができる。	熱力学の第 1 法則の意味を正しく理解し、理想気体における状態変化を取り扱うことができる。	熱力学の第 1 法則を覚えており、理想気体における状態変化について、簡単な説明をすることができる。		熱力学の第 1 法則の意味を理解しておらず、理想気体における状態変化を取り扱うこともできない。		
2	熱力学の第 2 法則を理解し、カルノーサイクルの熱効率、逆カルノーサイクルの動作係数を求めることができる。(D-③ (d))						
	熱力学の第 2 法則を理解し、カルノーサイクルの熱効率、逆カルノーサイクルの動作係数を求めることができ、説明することができる。	熱力学の第 2 法則を理解し、カルノーサイクルの熱効率、逆カルノーサイクルの動作係数を求めることができる。	熱力学の第 2 法則を覚えており、カルノーサイクルに関する基本問題が解ける。		熱力学の第 2 法則を理解しておらず、基本問題を解くことが出来ない。		
3	各種熱機関のサイクルの p-v 線図、T-s 線図より、サイクルの性能計算ができる。(D-③ (d))						
	各種熱機関のサイクルの p-v 線図、T-s 線図より、関係式を導き出し、サイクルの性能計算ができる。	各種熱機関のサイクルの p-v 線図、T-s 線図より、サイクルの性能計算ができる。	簡単な熱機関のサイクルについて基礎的な計算ができる。		簡単な熱機関のサイクルについても、性能計算をすることが出来ない。		
4	状態変化が伴う蒸気サイクルについて、蒸気表や線図からデータを読み取り、サイクルの効率の計算ができる。(D-③ (d))						
	状態変化が伴う蒸気サイクルについて、サイクルの効率の計算ができ、説明することができる。	状態変化が伴う蒸気サイクルについて、サイクルの効率の計算ができる。	状態変化が伴う蒸気サイクルについて、基礎的な計算ができる。		状態変化が伴う蒸気サイクルについて、基礎的な計算をすることが出来ない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械力学 (Dynamics of Machinery)		栗田勝実 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	動力学のなかで振動に関する基礎知識および振動計算法などを理解する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 1 自由度系の運動方程式を導出し、自由振動・強制振動の求め方を理解することができる。(D-3(d)) 2. 振動を計算するための方法を理解することができる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	本授業の内容について説明する					2
運動方程式	力学モデルと運動方程式の導出法を理解する					2
減衰のない 1 自由度系	いろいろな 1 自由度系の固有振動数を求める					8
減衰のある 1 自由度系	減衰比の概念と求め方を理解する					8
衝撃応答	衝撃的な入力を受けたときの応答を求める					8
前期の講義のまとめ	前期の授業のまとめをする					2
後期ガイダンス	後期授業の目的と概要、進め方を説明する					2
1 自由度系の強制振動	共振曲線・位相曲線を求め、その意味を理解する					6
複素数の基礎	複素数の表示法・計算法を理解					4
複素数を用いた振動計算	複素数を用いて振動計算ができる					6
ラプラス変換の基礎	ラプラス変換の求め方・逆変換の理解					6
ラプラス変換を用いた振動計算	ラプラス変換を用いて振動計算ができる					4
後期の講義のまとめ	後期授業のまとめをする					2
						計 60
学業成績の評価方法	定期試験の得点で評価する。なお、成績不振者に対しては再試験を行う場合がある。					
関連科目	物理Ⅰ・物理Ⅱ・工業力学・振動工学Ⅰ・振動工学Ⅱ					
教科書・副読本	教科書:「機械力学 (増補)」青木 繁 (コロナ社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械力学 (Dynamics of Machinery)	栗田勝実 (常勤)		4	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)	
1	1 自由度系の運動方程式を導出し、自由振動・強制振動の求め方を理解することができる。(D-3(d))					
	1 自由度系でモデル化できる実機の運動方程式を導出し、自由振動および強制振動を求めることができる。	与えられた 1 自由度系の自由振動および強制振動を求めることができる。	基礎的な 1 自由度系の運動方程式を導出し、その自由振動および強制振動を求めることができる。		基礎的な 1 自由度系の運動方程式を導出したり、その自由振動および強制振動を求めることができない。	
2	振動を計算するための方法を理解することができる。(D-3(d))					
	実機に対する振動を計算する方法を理解し、問題を解くことができる。	与えられた振動問題に対する計算方法を理解し、問題を解くことができる。	基礎的な振動問題に対する計算方法を理解し、問題を解くことができる。		基礎的な振動問題に対する計算方法が理解することができず、問題を解くことができない。	

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム制御 I (Mechanical System Control I)		小柏悠太郎 (常勤)	4	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	本講義では、様々な分野に適用されている制御理論について、その基礎を講義する。すなわち、フィードバック制御を主とした古典制御理論を学ぶために必要な制御の基礎概念、ラプラス変換、伝達関数およびブロック線図、システムの応答について講義する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 制御システムの設計に必要な基礎概念について理解できる。 2. 制御システムの設計に必要なラプラス変換について理解できる。 3. 制御システムの設計に必要な伝達関数およびブロック線図について理解できる。 4. 制御システムの設計に必要なシステムの応答について理解できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	講義内容と制御工学の位置付けの説明					2
制御の基礎理論	制御の基本と制御系の分類を理解					2
ラプラス変換	制御工学で取り扱う関数のラプラス変換を理解 ラプラス変換の基本性質を理解 図形のラプラス変換を理解 ラプラス逆変換を理解 微分方程式の解法を理解					6
伝達関数	伝達関数の求め方を理解					4
ブロック線図	ブロック線図の示し方、結合と等価変換を理解					2
過渡応答	比例要素、積分要素、微分要素を理解 一次・二次・高次遅れ要素、むだ時間要素を理解					4
伝達関数と重み関数	伝達関数と重み関数を理解					4
周波数応答	周波数伝達関数、ベクトル軌跡の理解 ボード線図、ゲイン－位相曲線の理解					6
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験 (後期中間, 後期末) の平均により評価する。再試験を実施する場合がある。					
関連科目	応用数学 II					
教科書・副読本	教科書: 「制御工学テキスト」 加藤 隆 (日本理工出版会)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム制御 I (Mechanical System Control I)	小柏悠太郎 (常勤)		4	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	制御システムの設計に必要な基礎概念について理解できる。					
	制御システムを設計するために、基礎概念を適用することができる。	制御システム設計の基礎概念を説明できる。	制御システムの設計に必要な基礎概念を理解できる。	制御システムの設計に必要な基礎概念を理解できない。		
2	制御システムの設計に必要なラプラス変換について理解できる。					
	制御システムを設計するためにラプラス変換を適用することができる。	制御システムの設計に必要なラプラス変換を説明できる。	制御システムの設計に必要なラプラス変換を理解できる。	制御システムの設計に必要なラプラス変換を理解できない。		
3	制御システムの設計に必要な伝達関数およびブロック線図について理解できる。					
	制御システムを設計するために、伝達関数およびブロック線図を適用することができる。	制御システムの設計に必要な伝達関数およびブロック線図を説明できる。	制御システムの設計に必要な伝達関数およびブロック線図を理解できる。	制御システムの設計に必要な伝達関数およびブロック線図を理解できない。		
4	制御システムの設計に必要なシステムの応答について理解できる。					
	制御システムを設計するために、システムの応答を適用できる。	制御システムの設計に必要なシステムの応答について説明できる。	制御システムの設計に必要なシステムの応答について理解できる。	制御システムの設計に必要なシステムの応答について理解できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学 (Robotics Engineering)		成澤哲也 (非常勤)	4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	本講義では、ロボットを開発するために必要なメカニズム、センサ、アクチュエータ等に関する知識を習得し、さらにロボットの運動解析、制御の基礎を理解することを目的とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. メカニズム、センサ、アクチュエータの原理が理解できる。(D-3(d)) 2. ロボットの基本的な運動解析ができる。(D-3(d)) 3. ロボットの制御系が理解できる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の概要を理解する。					2
ロボット工学の基礎	ロボット工学の定義とシステム工学を理解する。					2
アクチュエータ	ロボット工学で扱う各種アクチュエータの種類と選定を理解する。					6
並進系, 回転系慣性モーメント	モータ軸検知・慣性モーメントの計算方法を理解する					4
センサ	ロボット工学で扱う各種センサの種類と選定を理解する。					6
機構・動力学	ロボットのメカニズムを理解し、機構や運動学を理解する。					6
制御の基礎	センサによる計測・アクチュエータによる駆動、運動学に基づいた制御方法の基礎を理解する。					4
						計 30
学業成績の評価方法	試験 70 %、レポート（課題や取組状況も含む）30 %により評価する。					
関連科目	機械システム制御Ⅰ・メカトロニクス・センサ工学					
教科書・副読本	教科書:「イラストで学ぶ ロボット工学」木野仁, 谷口忠大 (講談社), 参考書:「ロボット入門」渡辺 嘉二郎、小俣 善史 (オーム社), その他:フリーテキスト					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学 (Robotics Engineering)		成澤哲也 (非常勤)		4	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	メカニズム、センサ、アクチュエータの原理が理解できる。(D-3(d))						
	メカニズム、センサ、アクチュエータの原理の応用問題が解ける。	メカニズム、センサ、アクチュエータの原理の基本的な問題が解ける。	メカニズム、センサ、アクチュエータの原理の基礎内容について説明できる。	メカニズム、センサ、アクチュエータの原理の基礎内容について説明できない。			
2	ロボットの基本的な運動解析ができる。(D-3(d))						
	ロボットの基本的な運動解析の応用問題が解ける。	ロボットの基本的な運動解析の基本的な問題が解ける。	ロボットの基本的な運動解析の基礎内容について説明できる。	ロボットの基本的な運動解析の基礎内容について説明できない。			
3	ロボットの制御系が理解できる。(D-3(d))						
	ロボットの制御系の応用問題が解ける。	ロボットの制御系の基本的な問題が解ける。	ロボットの制御系の基礎内容について説明できる。	ロボットの制御系の基礎内容について説明できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計製図 II (Mechanical System Design and Drafting II)		吉田政弘 (常勤)・成澤哲也 (非常勤)	4	2	後期 4 時間	必修
授業の概要	機械システム設計製図 I では、組立図を部品図に展開し、作図能力、寸法記入、表面性状指示ができることを目標とした。本授業では、機械設計に重きを置き、機械設計作業と計画図（ポンチ絵）の作成能力を養うが、機械設計法等専門科目で学習した内容を実際の設計に役立てるため、設計要素の多い「歯車減速機」を題材に授業を行う。					
授業の形態	演習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 与えられた歯車減速機の仕様を満足する設計が行える。 2. 設計書にしたがい、計画図（ポンチ絵）の作成が行える。 3. 設計書、計画図を提出期日までに、第三者が分り易い形にまとめて提出できる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	設計する歯車減速機の説明と個別の仕様の配分					2
設計書の展開	与えられた仕様を満足する設計を行う					40
						計 42
部品図の展開ー 2	前期に引続き、組立図から部品図に展開する					14
設計書・計画図の修正作業. 提出	提出するための設計書と計画図の作成作業. 修正箇所を修正する					4
						計 18
						計 60
学業成績の評価方法	1) 設計書と計画図の内容で評価する。2) 設計書は、設計手順、設計結果に間違いが無いかをチェックする。計画図は、計画図面に矛盾が無いかをチェックウする。3) 単位修得は、設計書と計画図の両方が提出されていることを前提とする。					
関連科目	基礎材料学・基礎加工学・機械設計製図・工学実験実習・電気工学・電子工学・機械材料Ⅰ・材料力学Ⅰ・機械加工学Ⅰ・機械システム設計Ⅰ・工業力学・ベクトルメカニクス・機械システム設計製図Ⅰ・機械システム実験実習Ⅰ・機械材料Ⅱ・材料力学Ⅱ・機械力学・機械システム制御Ⅰ					
教科書・副読本	教科書:「基礎から学ぶ機械製図」基礎から学ぶ機械製図編集委員会 (オーム社), 副読本:「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版), 参考書:「JIS にもとづく機械設計製図便覧 (第 12 版)」大西 清 (オーム社), その他: 自作の減速機設計のテキスト・プリント					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計製図 II (Mechanical System Design and Drafting II)	吉田政弘 (常勤)・成澤哲也 (非常勤)		4	2	後期 4 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	与えられた歯車減速機の仕様を満足する設計が行える。					
	与えられた減速機の仕様を満足する設計ができ、かつ、自分のアイデアを追記した設計書を纏めることができる。	与えられた減速機の仕様を満足する設計ができ、設計書を纏められる。	与えられた減速機の仕様に関する設計書を纏められるが、その設計は仕様書を満足していない。	与えられた仕様の減速機の設計ができず、仕様書も纏められない。		
2	設計書にしたがい、計画図 (ポンチ絵) の作成が行える。					
	設計とリンクした計画図の作成ができ、かつ、計画図に自分のアイデアが盛り込まれている。	設計とリンクした計画図の作成ができる。	作製した計画図が設計とリンクしていない。	計画図の作成ができない。		
3	設計書、計画図を提出期日までに、第三者が分り易い形にまとめて提出できる。					
	提出期限までに、設計書と計画図の提出ができ、さらに、自分のアイデアをまとめた資料も添付できる。	提出期限までに、設計書と計画図の提出ができる。	提出期限までに設計書は提出できるが、計画図の提出が遅れる (1 週間以内)。	提出期限までに、設計書と計画図の提出ができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム実験実習 II (Experiments and Practice of Mechanical System Engineering II)		稲村栄次郎 (常勤)・栗田勝実 (常勤)・松澤和夫 (常勤)・長谷川収 (常勤)・柳谷亮彦 (非常勤)・上島光浩 (非常勤)・野瀬寿樹 (非常勤)	4	4	通年 4 時間	必修
授業の概要	実験実習を通して、授業で学んだ内容の理解を深める。実験レポートを作成することにより、報告書の作成方法などを学ぶ。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 実験の原理や理論ついて理解できる． (E-1(d)) 2. 測定方法の原理，機器の操作について理解できる． (E-1(d)) 3. レポートの作成方法や実験調査の手法が身につく． (E-1(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の進め方およびテーマの概要等を説明する。					4
機械加工 II(フライス)	フライス盤による加工技術を習得する。					12
金属材料 II	加工硬化、再結晶、時効硬化に関して理解を深める。					12
材料力学 I	真直ばりのたわみに関する理解を深める。					12
工業力学	物体の運動に関する理解を深める。					12
実験のまとめ	レポート指導および実験の総括を行う。					8
ガイダンス	授業の進め方およびテーマの概要等を説明する。					4
材料力学 II	曲りはり・組合せ応力に関する理解を深める。					12
塑性加工	プレス絞り加工を取り上げ，材料特性と加工性の関連を理解する。					12
熱流体計測	熱流体の計測方法に関する理解を深める。					12
NC 工作機械	NC 工作機械による加工技術を習得する。					12
実験のまとめ	レポート指導および実験の総括を行う。					8
						計 120
学業成績の評価方法	提出されたレポートとノートにより評価する。					
関連科目	機械システム実験実習 I・機械システム実験実習 III					
教科書・副読本	その他: 配布資料					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム実験実習 II (Experiments and Practice of Mechanical System Engineering II)		稲村栄次郎 (常勤)・栗田勝実 (常勤)・松澤和夫 (常勤)・長谷川収 (常勤)・柳谷亮彦 (非常勤)・上島光浩 (非常勤)・野瀬寿樹 (非常勤)		4	4	通年 4 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	実験の原理や理論について理解できる。(E-1(d))						
	実験の原理や理論および実験結果より論理的に考察が書ける。	実験の原理や理論もとに実験結果を整理することができる。	実験の内容が説明でききる。	実験の内容が説明でない。			
2	測定方法の原理, 機器の操作について理解できる。(E-1(d))						
	測定方法の原理を理解し, 工夫して機器を操作できる。	測定方法の原理を理解し, 手順通り機器を操作できる。	指示に従って手順通り機器を操作できる。	手順通りに機器の操作ができない。			
3	レポートの作成方法や実験調査の手法が身につく。(E-1(d))						
	参考文献を用いて結果を考察し, レポートを作成することができる。	結果を表やグラフで適切に表し, レポートを作成することができる。	所定の書式に従ってレポートを作成することができる。	レポートを作成することができない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
科学英語 I (English for Mechanical Engineers I)		藤田文 (非常勤/実務)	4	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	TOEIC リーディングセクションの正答率 50 %を目標に英文法を学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 基本的な英文法を理解し、TOEIC リーディングセクションを正答できる。 2. 与えられたテーマについて、説明を書くことができる。 3. 日常会話を聞いて、理解することが出来る。					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(2) 協働してものづくりに取り組んだり国際社会で活躍したりするために、論理的に思考し、表現する能力を有する					
学校教育目標との関係	B (コミュニケーション力) 総合的実践的技術者として、協働してものづくりに取り組んだり国際社会で活躍したりするために、論理的に考え、適切に表現する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業内容説明・授業ルール、TOEIC の勉強方法について理解できる					2
文と文型	文と文型について理解できる					2
品詞と句・節	品詞と句・節について理解できる					2
疑問詞	疑問詞の用法について理解できる					2
比 較	比較の用法について理解できる					2
関係詞	関係詞の用法について理解できる					2
時制	基本時制と進行形について理解できる					2
助動詞	助動詞の用法について理解できる					2
不定詞・動名詞	不定詞・動名詞の用法について理解できる					2
分 詞	分詞の形容詞的用法・分詞構文の用法について理解できる					2
受動態	受動態の用法について理解できる					2
仮定法	仮定法の用法について理解できる					2
接続詞	接続詞の用法について理解できる					2
演習	総合演習を通じて問題点を理解する					2
試験の答案返却及び解説	答案返却・成績伝達・異議申し立て、解説を聞きその内容を理解できる					2
						計 30
学業成績の評価方法	毎回の課題：50 %，筆記試験：50 %，状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	科学英語 II					
教科書・副読本	教科書：「総合英語 FACTBOOK これからの英文法」大西泰斗／ポール・マクベイ (桐原書店), 参考書：「英語表現 WORD SENSE 伝えるための単語力」大西泰斗／ポール・マクベイ／デイビッド・エバンス (桐原書店)・「英語表現 WORD SENSE Word to Sentence [Basic Verbs]」桐原書店編集部編 (桐原書店), 補助教材：「公式 TOEIC® Listening & Reading 問題集 10」ETS (国際ビジネスコミュニケーション協会), その他: 講義ノートを配布					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
科学英語 I (English for Mechanical Engineers I)	藤田文 (非常勤/実務)		4	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	基本的な英文法を理解し、TOEIC リーディングセクションを正答できる。					
	分詞構文, 時制, 完了形, 受動態を理解し, 英文を正確に読むことができる。	分詞構文, 時制, 完了形, 受動態を理解し, ほとんどの英文を読むことができる。	分詞構文, 時制, 完了形, 受動態を理解できる。	分詞構文, 時制, 完了形, 受動態をほとんど理解できない。		
2	与えられたテーマについて, 説明を書くことができる。					
	英文法を使い, 与えられたテーマについて自分の意見を書くことができる。	英文法を使い, 与えられたテーマについて簡単に説明を書くことができる。	例文を参考にしながら, 英文法を使い, 文を書くことができる。	例文を参考にしても, 文を書くことができない。		
3	日常会話を聞いて, 理解することが出来る。					
	日常生活についての会話を聞いて, 内容を正確に理解できる。	日常生活についての会話を聞いて, 内容をほとんど理解できる。	日常生活についての会話を聞いて, 内容を半分以上理解できる。	日常生活についての会話を聞いて, 内容をほとんど理解できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
卒業研究 (Graduation Study)		機械システム工学コース教員 (常勤)	5	8		必修
授業の概要	配属研究室で指導教員の専門分野の研究テーマについて、個々の学生が主体的に研究に取り組む。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 基礎的な専門知識を活用し、研究課題を理解し調査できる。(F-① (a)(b)) 2. 問題解決のための手法を提案し、解決手法を実現するための活動ができる。(F-② (e)) 3. 期限までに研究成果 (前刷り、発表資料) をまとめ、発表会において研究成果を発表できる。(F-③ (f), F-4(h))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(6) 工学的な立場から地球的視点で社会に存在する問題を発見し、発見した問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	F (創造力) 総合的実践的技術者として、工学的立場から地球的視点で社会に存在する問題を発見し、発見した問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
指導教員	テーマ					
機械システム工学コース所属教員	伊藤幸弘, 稲村栄次郎, 工藤正樹, 栗田勝実, 君塚政文, 齋藤博史, 長谷川収, 松澤和夫, 吉田政弘					
1. 研究テーマの決定	グローバルな視点から社会に存在する問題を調査し、研究課題の社会貢献や影響を考え、研究テーマを指導教員と共に決定する。					
2. 研究の実施	研究課題について調査を行い、問題解決のための手法を提案する。研究計画を立案し提案した解決手法を実現するための設計、製作、評価など研究活動を行う。その際、研究内容および倫理的問題がないことを事前に十分に確認して責任をもって遂行する。					
3. 卒研中間発表および卒研発表	卒研中間発表および卒研発表で研究成果を発表し、質疑応答を行う。					
研究テーマ一覧 (1)	(伊藤幸弘) 大面積・薄肉パネルの高精度形状測定方法の開発, 電解液ジェット加工についての基礎研究, (稲村栄次郎) 薄肉構造物の応力と変形に関する研究, 材料や構造物の応力と変形に関する研究, (君塚政文) 小型波浪ブイの開発・評価に関する研究, 大気及び海洋データにおける解析的研究, ものづくり能力の利活用に関する研究, (工藤正樹) 表面張力に関する熱流体現象の研究, 先端バイオマス材料開発への熱流体工学の応用					
研究テーマ一覧 (2)	(栗田勝実) 地震防災に関する研究, 構造物の振動に関する研究振動の利用に関する研究, (齋藤博史) ガスタービン冷却技術に関する研究, 高性能熱輸送デバイスの開発に関する研究, (長谷川収) 軽量構造用材料の変形特性に関する研究, (松澤和夫) 金属材料の接合および腐食特性に関する研究, (吉田政弘) 放電加工の基礎的研究, 半導体材料の放電加工に関する研究, ものづくり能力の効率的な向上に関する研究 計 240 時間					
学業成績の評価方法	研究に取り組む姿勢, 卒業論文, 卒業研究発表の内容を総合的に判定する。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: 研究内容に応じて適宜, 指導教員が用意する。					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
卒業研究 (Graduation Study)	機械システム工学コース教員 (常勤)		5	8		必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)	
1	基礎的な専門知識を活用し、研究課題を理解し調査できる。(F-① (a)(b))					
	基礎的な専門知識を応用し、研究課題を理解し調査できる。	若干のアドバイスにより、自らの手で、目標を定め、問題解決する手法を身につけることができる。	基礎的な専門知識を利用し、指導教員の補助を受け、研究課題を理解し調査できる。		基礎的な専門知識を利用することができない。	
2	問題解決のための手法を提案し、解決手法を実現するための活動ができる。(F-② (e))					
	解決手法を実現するための活動ができる。	問題に対する具体性のある解決手法を提案できる。	問題解決のための手法を、指導教員の補助を受け、提案できる。		問題解決のための手法を提案できない。	
3	期限までに研究成果 (前刷り、発表資料) をまとめ、発表会において研究成果を発表できる。(F-③ (f), F-4(h))					
	期限までに研究成果をまとめ、成果発表会において質問内容を理解して、過不足なく論理的に回答できる。	期限までに研究成果をまとめ、成果発表できる。			期限までに研究成果をまとめることができない。	

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
応用数学 III (Applied Mathematics III)		稲村栄次郎 (常勤)	5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	工学によく利用される数学分野である、複素変数の関数について、工学的応用に重点をおいて学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 複素数の基礎を理解し複素関数の微分ができる。(D-1(c)) 2. 諸定理に基づき複素関数の積分ができる。(D-1(c))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
複素数と複素平面	複素数の基礎を理解する。					2
複素数の基本定理	ド・モアブルの定理とオイラーの公式を理解する。					2
複素変数の関数	複素変数の計算ができる。					2
正則関数	正則関数の意味を理解し、正則関数の判定ができる。					4
複素積分	複素関数の積分を理解し、計算ができる。					4
コーシーの積分定理	コーシーの積分定理を用いて積分ができる。					4
正則関数の積分表示	正則関数の積分ができる。					2
テイラー展開	テイラー展開の意味を理解する。					2
ローラン展開と特異点	ローラン展開と特異点の意味を理解する。					2
留数と留数定理	留数定理を用いて積分ができる。					2
実積分への応用	複素積分を応用して、実変数の定積分を計算できる。					2
まとめ	これまでに学んだことを復習、確認する。					2
					計 30	
学業成績の評価方法	2 回の試験の得点で評価する。状況により再試験をすることがある。					
関連科目	応用数学 I・応用数学 II					
教科書・副読本	教科書:「基礎解析学 改訂版」矢野健太郎、石原繁 (裳華房), その他:フリーテキスト					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員			学年	単位	開講時数	種別
応用数学 III (Applied Mathematics III)	稲村栄次郎 (常勤)			5	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	複素数の基礎を理解し複素関数の微分ができる。(D-1(c))						
	複素数の基礎を理解し複素関数の微分に関する計算に応用することができる。	複素数の基礎を理解し複素関数の微分に関する基礎的な計算に応用することができる。	複素数に関する基礎的な計算をすることができる。	複素数に関する基礎的な計算をすることができない。			
2	諸定理に基づき複素関数の積分ができる。(D-1(c))						
	諸定理に基づき複素関数の積分に関する計算に応用することができる。	諸定理に基づき複素関数の積分に関する基礎的な計算に応用することができる。	複素関数の積分に関する基礎的な計算をすることができる。	複素関数の積分に関する基礎的な計算をすることができない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
技術者倫理 (Engineering Ethics)		山下晴樹 (非常勤)	5	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	受講生が、技術と企業・社会との関係を理解し、技術者としての倫理観をベースに、専門職としての役割と責任を果たすために必要な知識と共有すべき価値の習得を目的とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 技術者の社会的立場について理解できる 2. 技術者が持つべき倫理を理解できる 3. グループ討議・プレゼンテーションを通じて論理的な事例紹介ができる 4. 望まれる技術者像を訴求することができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(3) 産業界や地域社会、国際社会に貢献するために、豊かで幅広い教養をもち、技術者として責任ある思考と行動ができる能力を有する					
学校教育目標との関係	C (人間性・社会性) 総合的実践的技術者として、産業界や地域社会、国際社会に貢献するために、豊かな教養をもち、技術者として社会との関わりを考える能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
(1) 技術者に必要な基礎知識 講義＋小テスト	☆技術者としての意識を高めるとともに、社会・経済・企業環境についての理解を深める。 ①技術者とは何か ～どのような技術者を目指すのか～ ②技術者の働く環境 ～組織と個人（技術者）との関わり合い～ ③技術者を取り巻く社会環境 ④技術者を取り巻く経済環境					10
(2) 技術者倫理について 講義＋小テスト	☆技術者倫理について理解を深める。 ①技術者倫理とは何か ～技術者倫理の必要性～ ②技術者の社会的役割と責任					4
(3) 事例演習	☆倫理的な事例を題材に取り上げ、グループ討議・まとめ・プレゼンテーションを行ってもらい、論理的・倫理的な考え方及びプレゼンテーション能力の向上を図る。 ①事例演習Ⅰ及び発表 ②事例演習Ⅱ及び発表 ③事例演習Ⅰ＆Ⅱ解説					14
(4) 社会に出て技術者として働くために	これからの技術者像					2
						計 30
学業成績の評価方法	①小テスト 20 % ②演習 40 %③グループワーク 40 %で評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: 特になし。必要な資料を講義にて配布する。					

令和7年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
技術者倫理 (Engineering Ethics)		山下晴樹 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	技術者の社会的立場について理解できる						
	仮説でも、組織内の技術者が持つべき意識と現状の差を低減することができる。	組織内で技術者が持つべき意識を複数挙げることができる。	組織内で技術者が持つべき意識の基本的な項目を習得することができる。	技術者とはどうあるべきかを挙げることができない。演習等の参加も消極的である。			
2	技術者が持つべき倫理を理解できる						
	過去事例を学んで、技術者が社会の一員として持つべき論理を指摘することができる。	技術者が社会の一員として持つべき論理を複数挙げることができる。	技術者が社会の一員として持つべき基本的論理を習得することができる。	技術者が持つべき倫理を習得することができていない。演習等の参加も消極的である。			
3	グループ討議・プレゼンテーションを通じて論理的な事例紹介ができる						
	問題点を自ら把握し、討議結果を集約して、論理に基づくプレゼンテーションを行うとともに、質疑応答にこたえることができる。	討議結果を集約して、論理に基づくプレゼンテーションを行うとともに、スコープすべき要点を伝えることができる。	討議の結果を集約して、基本的なプレゼンテーション手法で発表することができる。	結果の集約が不完全で、プレゼンテーションも論理性に欠ける。			
4	望まれる技術者像を訴求することができる						
	授業だけでなく現状の社会情勢や技術革新を予想して、今後、どのような技術者がどのように周辺環境との関わり合いをもっていくべきかを述べることができる。	授業だけでなく現状の社会情勢を反映して、どのような技術者が今後必要なのかを述べることができる。	授業を受けて、どのような技術者が今後必要なのかを述べることができる。	望まれる技術者像を述べることができない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料力学 III (Mechanics of Materials III)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	円筒、球、回転平板、平板について、二次元の応力、たわみの求め方を学習する。さらに、機械構造部材に使用される工業材料の破壊条件について学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 円筒、球、回転円板の応力と変位について理解できる。(D-③ (d)) 2. 平板の曲げについて理解できる。(D-③ (d)) 3. 材料の破壊の条件について理解できる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
薄肉円筒, 薄肉球	薄肉円筒と薄肉球の応力と変位について理解する。					2
厚肉円筒, 厚肉球	厚肉円筒と厚肉球の応力と変位について理解する。					4
組合せ円筒	組合せ円筒に生じる応力について理解する。					4
回転円板	回転円板の応力と変位について理解する。					2
まとめ	これまでに学んだことをまとめ, 復習する。					4
中間試験と解説	中間試験とその解説を行う。					2
円板の軸対称曲げ	円板の軸対称曲げによる応力について理解する。					2
円板のたわみ	円板のたわみの解法について理解する。					2
長方形板の曲げ	長方形板のたわみの解法について理解する。					2
組合せ応力下における降伏条件	組合せ応力下における降伏の条件を理解する。					2
塑性不安定の条件	破損に対する諸説とその特徴について理解する。					2
まとめ	これまでに学んだことをまとめ, 復習する。					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の結果により評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	材料力学 I・材料力学 II・材料強度学					
教科書・副読本	教科書: 「ポイントを学ぶ材料力学」西村 尚編著 (丸善出版株式会社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
材料力学 III (Mechanics of Materials III)		伊藤秀明 (非常勤/実務)		5	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	円筒、球、回転円板の応力と変位について理解できる。(D-③ (d))						
	円筒、球、回転円板の応力と変位を求める式を導出し、実際の構造物の設計に応用することができる。	円筒、球、回転円板の応力と変位を求める式を導出し、応力と変位を求めることができる。	円筒、球、回転円板の応力と変位の計算をすることができる。		円筒、球、回転円板の応力と変位の計算をすることができない。		
2	平板の曲げについて理解できる。(D-③ (d))						
	平板の曲げに関する応力やモーメントなどの式を導出し、実際の構造物の設計に応用することができる。	平板の曲げに関する応力やモーメントなどの式を導出し、これらの値を求めることができる。	平板の曲げに関する応力やモーメントなどの計算をすることができる。		平板の曲げに関する応力やモーメントなどの計算をすることができない。		
3	材料の破壊の条件について理解できる。(D-③ (d))						
	材料の破壊の条件について理解し、実際の構造物の破壊条件を求めることができる。	材料の破壊の条件について理解し、特定の条件に対する構造物の破壊条件を求めることができる。	特定の条件に対する構造物の破壊条件を求めることができる。		特定の条件に対する構造物の破壊条件を求めることができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
流体力学 (Fluid Dynamics)		工藤正樹 (常勤/実務)	5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	本講義では非圧縮・非粘性の流体を数学的に取り扱い、実際の流体の流れを理論的に考える基礎を学ぶ。また C F D（数値流体解析）の基礎について学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. ポテンシャル流れの基礎的な解析方法（複素数の四則演算ほか）を取り扱うことができる。（D-3(d)） 2. 2 次元のポテンシャル流れを複素関数を用いて解析することができる。（D-3(d)）					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	シラバスの説明、授業の全体の流れの説明、水力学の復習ほか					2
一次元流れ	①連続の式②ベルヌーイの定理③運動量の保存④管摩擦損失					2
複素関数	①四則演算②微分積分③コーシー・リーマンの関係④オイラーの公式⑤等角写像					4
二次元のポテンシャル流れ	①速度ポテンシャルと流れ関数についての理解②複素速度ポテンシャル③円柱周りの流れ④ジューコフスキー変換					12
非圧縮性粘性流体	① NS 方程式（ナビエ・ストークス方程式）の導出 ②厳密解（平行平板間流れほか）					6
CFD（数値流体力学）	① CFD（数値流体力学）の概略②差分化と乱流モデル					4
						計 30
学業成績の評価方法	授業中に実施する課題（複数回）および試験（1 回）の得点により評価する。最終成績 100 点満点のうち課題を 40 点、試験を 60 点の配分とする。また状況により再試験を実施することがある。					
関連科目	水力学・応用数学 III・機械システム実験実習 III					
教科書・副読本	その他: 図解 はじめて学ぶ 流体の力学（西海孝夫著，日刊工業新聞社），流体力学（日野幹雄著，朝倉書店），配布資料					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
流体力学 (Fluid Dynamics)		工藤正樹 (常勤/実務)		5	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	ポテンシャル流れの基礎的な解析方法 (複素数の四則演算ほか) を取り扱うことができる。(D-3(d))						
	複素関数の四則演算、コーシー・リーマンの関係を試験時に計算できる。	複素関数の四則演算、コーシー・リーマンの関係を演習時に教員の補助のもとで計算できる。	複素関数の四則演算を演習時に教員の補助のもとで計算できる。	複素関数の四則演算について演習時に教員の補助があっても計算できない。			
2	2 次元のポテンシャル流れを複素関数を用いて解析することができる。(D-3(d))						
	基礎的な 2 次流れ (一様流れなど) に加えて応用的な 2 次元流れ (円柱周りの流れ等) を試験時に計算できる。	基礎的な 2 次流れ (一様流れなど) に加えて応用的な 2 次元流れ (円柱周りの流れ等) を演習時に教員の補助の下で計算できる。	基礎的な 2 次元流れ (一様流れ等) を演習時に教員の補助のもとで計算できる。	基礎的な 2 次元流れ (一様流れ等) について演習時に教員の補助があっても計算できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
伝熱工学 (Heat Transfer Engineering)		皆川和大 (非常勤)	5	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	熱エネルギーの有効利用を目的として、熱移動現象を理解し、さらに伝熱計算により機械設計の基礎情報を得る手法を習得する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 伝熱の 3 形態について正しく理解し、熱力学では説明することのできない、熱移動について論ずることができる。(D-③ (d)) 2. 熱伝導、対流熱伝達、ふく射伝熱の基礎式を用い伝熱量を計算し、定量的な評価が行える。(D-③ (d)) 3. 対流熱伝達において、物体周りの流れを正しく評価し、伝熱量を計算できる。(D-③ (d)) 4. 工業上のプロセス、特にエネルギー機器における伝熱現象を正しく評価し、熱機器を設計する為に必要な計算ができる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	シラバスの内容確認と予習。(今学期の授業計画および成績評価について)					2
熱輸送とその様式	熱輸送の三つの形態について学ぶ。					2
熱伝導	物体内の熱輸送、熱流束について学ぶ。					2
熱伝導方程式	熱伝導方程式の定常解および非定常解について学ぶ。					2
一次元定常熱伝導	平板、円管などにおける熱伝導について学ぶ。					4
熱通過	熱伝導+対流熱伝達による熱輸送、拡大伝熱面について学ぶ					4
伝熱における流れ場	管内のポワズイユ流れや境界層について学ぶ。					2
対流熱伝達	自然対流、強制対流熱伝達について学ぶ。					4
ふく射伝熱	ふく射による熱輸送について学ぶ。					2
相変化を伴う伝熱	沸騰熱伝達に代表される相変化を伴う熱伝達について学ぶ。					2
理解度の確認	理解度を確認する					2
期末試験の解説	期末試験の解説を行う。成績を伝達し、意義申し立ての機会を与える。					2
						計 30
学業成績の評価方法	課題 (20 %), 学習到達度確認試験 (80 %) で評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書: 「伝熱工学」日本機械学会 (日本機械学会), 副読本: 「機械工学便覧 α 5 熱工学」日本機械学会編 (日本機械学会), 参考書: 「伝熱工学資料」日本機械学会編 (日本機械学会)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
伝熱工学 (Heat Transfer Engineering)	皆川和大 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	伝熱の 3 形態について正しく理解し、熱力学では説明することのできない、熱移動について論ずることができる. (D-③ (d))					
	伝熱の 3 形態について十分に理解し、複合的な伝熱現象について説明することが出来る.	伝熱の 3 形態について正しく理解し、身近な伝熱現象などについて、その概要を説明することが出来る.	伝熱の 3 形態についてその概要説明ができる.	伝熱の 3 形態について、正しく理解しておらず、熱移動について論ずることが出来ない.		
2	熱伝導、対流熱伝達、ふく射伝熱の基礎式を用い伝熱量を計算し、定量的な評価が行える. (D-③ (d))					
	熱伝導、対流熱伝達、ふく射伝熱の基礎式を用い複数の要素を含む問題を解くことが出来る.	熱伝導、対流熱伝達、ふく射伝熱の基礎式を用い単体での各種計算問題が解ける.	熱伝導、対流熱伝達、ふく射伝熱の基礎式を用い平易な計算問題が解ける.	熱伝導、対流熱伝達、ふく射伝熱の一部の平易な計算問題を解くことが出来ない.		
3	対流熱伝達において、物体周りの流れを正しく評価し、伝熱量を計算できる. (D-③ (d))					
	対流熱伝達において、物体周りの流れを正しく評価し伝熱量を計算でき、現象を説明することが出来る.	対流熱伝達において、種々の物体周りの流れを正しく評価し、それらの伝熱量を計算できる.	対流熱伝達において、一部の単純な物体周りの流れを評価し、その伝熱量を計算できる.	対流熱伝達において、一部の単純な物体周りの流れについて伝熱量を計算することが出来ない.		
4	工業上のプロセス、特にエネルギー機器における伝熱現象を正しく評価し、熱機器を設計する為に必要な計算ができる. (D-③ (d))					
	エネルギー機器における伝熱現象を正しく評価し、熱機器を設計する為に必要な様々な計算ができる.	エネルギー機器における伝熱現象を評価し、熱機器を設計する為に必要な基礎計算ができる.	エネルギー機器における伝熱現象の概略を把握し、熱機器を設計する為の一部概算見積ができる.	エネルギー機器における伝熱現象を評価することが出来ず、熱機器を設計する為に必要な内容の一部も求めることが出来ない.		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
振動工学 I (Mechanical Vibration I)		成澤哲也 (非常勤)	5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	機械力学で学んだことを基礎に、さらに複雑な振動系の振動計算法などを理解する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 2 自由度系の運動方程式が導出できる 2. 自由振動・強制振動の求め方が理解できる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目		目標				時間
ガイダンス						2
2 自由度系の運動方程式		2 自由度系の運動方程式の導出法を理解				4
2 自由度系の振動の基礎		固有振動数および固有振動モードを求める				6
2 自由度系の演習		固有振動数・固有振動モードを理解するための演習				2
2 自由度系の自由振動		2 自由度系の自由振動の求め方を理解				4
2 自由度系の強制振動		2 自由度系の強制振動の求め方を理解				4
動吸振器		減衰がある場合とない場合の動吸振器の理解				4
2 自由度系の演習		主に自由振動・強制振動を理解するための演習				2
講義のまとめ						2
						計 30
学業成績の評価方法	試験の得点で評価する					
関連科目	機械力学・振動工学 II					
教科書・副読本	教科書: 「機械力学 (増補)」 青木 繁 (コロナ社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員			学年	単位	開講時数	種別
振動工学 I (Mechanical Vibration I)	成澤哲也 (非常勤)			5	1	前期 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	2 自由度系の運動方程式が導出できる						
	複雑な 2 自由度系の運動方程式が導出できる	2 自由度系の運動方程式が導出できる	基本的な 2 自由度系の運動方程式が導出できる	2 自由度系の運動方程式が導出できない			
2	自由振動・強制振動の求め方が理解できる						
	複雑な自由振動・強制振動の解が求められる	一般的な自由振動・強制振動の解が求められる	単純な自由振動・強制振動の解が求められる	自由振動・強制振動の求め方が理解できない			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム制御 II (Mechanical System Control II)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	5	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	本講義では、フィードバックシステムの応答や安定判別、代表的な古典制御である PID 制御について学ぶ。さらに、現代制御理論の基礎についても学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. フィードバックシステムの特徴を理解できる。(D-③ (d)) 2. システムの安定判別ができる。(D-③ (d)) 3. PID 制御を理解できる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の目的と概要、進め方を説明する。					2
基礎知識の復習	授業の進め方の説明。伝達関数、ブロック線図、過渡応答、ボード線図等の基礎知識を復習する。					6
フィードバックシステムの応答	フィードバックシステムの効果、過渡応答、ステップ入力、ランプ入力、定加速度入力、ニコルズ線図を理解する。					10
システムの安定判別法	ラウス・フルビッツの安定判別法、ナイキスト線図による方法、ゲイン余裕・位相余裕による方法を理解する。					12
根軌跡法	根軌跡、ゲイン係数、一巡伝達関数を理解する。					8
フィードバックシステムの設計	PID 制御を中心に、速応性、安定性、定常特性、周波数特性、最適応答を求める方法、直列補償、フィードバック補償を理解する。					12
総合演習	総合演習によるシステム設計を理解する。					10
						計 60
学業成績の評価方法	定期試験と必要に応じて実施する演習課題で評価するが、状況によっては再試験を実施する。					
関連科目	機械システム制御Ⅰ・振動工学Ⅰ・工業力学・電気工学					
教科書・副読本	教科書:「制御工学テキスト」加藤隆 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム制御 II (Mechanical System Control II)		伊藤秀明 (非常勤/実務)		5	2	通年 2 時間	必修
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	フィードバックシステムの特徴を理解できる。(D-③ (d))						
	フィードバックシステムの特徴を理解し、過渡応答と定常応答を求められる。	フィードバックシステムの特徴をフィードフォワードシステムと比較して理解できる。	フィードバックシステムの特徴を理解できる。		フィードバックシステムの特徴を理解できない。		
2	システムの安定判別ができる。(D-③ (d))						
	フルビッツの方法、ラウスの方法、ナイキストの方法により安定判別ができる。さらに、ボード線図からゲイン余有および位相余有を求められる。	フルビッツの方法、ラウスの方法によりシステムの安定判別ができる。また、ナイキストの方法により安定判別ができる。	フルビッツの方法、ラウスの方法によりシステムの安定判別ができる。		フルビッツの方法、ラウスの方法によりシステムの安定判別ができない。		
3	PID 制御を理解できる。(D-③ (d))						
	PID 制御を理解し、制御目標を達成する最適な制御システムを設計できる。	PID 制御を理解し、制御器を設計できる。	PID 制御を理解できる。		PID 制御を理解できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計製図 III (Mechanical System Design and Drafting III)		三隅雅彦 (非常勤)・北島薫 (非常勤)	5	2	前期 4 時間	必修
授業の概要	3 次元 CAD を利用した機械製図を学び、一般に普及している 3 次元 CAD による製図スキルを習得する。					
授業の形態	演習					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 3 次元 CAD を用いて製図できる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	本授業の目的と効果について理解する					2
課題説明	課題にもちいる機械要素の規格・仕様を理解する					4
CAD 操作 1	基本コマンドによる製図方法を理解する					12
CAD 操作 2	応用コマンドによる製図方法を理解する					14
CAD 操作 3	これまでの学習内容を応用して、全体図 (3 次元) と部品図 (2 次元) を作図する					28
						計 60
学業成績の評価方法	課題を全て提出していること。上記課題を期限までに提出できない場合には減点する。					
関連科目	機械設計製図・機械システム設計製図 I・機械システム設計製図 II					
教科書・副読本	教科書: 「基礎から学ぶ機械製図 (第 2 版)」 基礎から学ぶ機械製図編集委員会 (オーム社), 副読本: 「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版), その他: 配布プリント					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計製図 III (Mechanical System Design and Drafting III)	三隅雅彦 (非常勤)・北島薫 (非常勤)		5	2	前期 4 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)	
1	3次元 CAD を用いて製図できる					
	資料を読んで自分で考えながら、製作者の視点に立った図面（表面性状、寸法公差、加工方法を考慮した図案等）を描くことができる。	教員の手助けのもと、製作者の視点に立った図面（表面性状、寸法公差、加工方法を考慮した図案等）を描くことができる。	教員の手助けを受けて、3次元CADの組立図、部品図を描ける。	教員の手助けを受けても、3次元CADの組立図、部品図を描けない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム実験実習 III (Experiments and Practice of Mechanical System Engineering III)		工藤正樹 (常勤/実務)・栗田勝実 (常勤)・小柏悠太郎 (常勤)・上島光浩 (非常勤)	5	2	前期 4 時間	必修
授業の概要	実験実習を通して、座学で学んだ内容の理解を深める。実験レポートを作成することにより、報告書の書き方を学ぶ。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	あり					
到達目標	1. 基礎理論を理解して実験を実施できる。(E-1) (d) 2. 実習結果を実験レポートにまとめることができる。(E-1) (d)					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(5) 得た専門知識と技術を応用して問題を解決する能力を有する					
学校教育目標との関係	E (応用力・実践力) 総合的実践的技術者として、専門知識を応用し問題を解決する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	テーマ概要、諸注意、実験のガイダンス					2
スケジュールリング						2
数値解析実験	各種数値解析手法に関する実験を行う。					12
機械力学実験	2 自由度系の固有振動数の測定および連続体の固有振動数、固有振動モードの測定を行う。					12
流体力学実験	流体抵抗の計測および渦巻ポンプの性能試験を行う。					12
熱工学実験	熱エネルギー変換、サイクルを理解する実験を行う。					12
実験のまとめ	レポート指導および実験の総括を行う。					8
						計 60
学業成績の評価方法	最終評価は 4 テーマの評価の平均値をとる。各テーマの評価方法については各テーマ担当の裁量で行うが、初回授業等で学生に必ず示すこととする。					
関連科目	機械システム制御 II・振動工学 I・水力学・熱力学					
教科書・副読本	その他: 配布資料, その他 (機械システム制御 I, 機械力学, 水力学, 熱力学の教科書等)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム実験実習 III (Experiments and Practice of Mechanical System Engineering III)	工藤正樹 (常勤/実務)・栗田勝実 (常勤)・小柏悠太郎 (常勤)・上島光浩 (非常勤)		5	2	前期 4 時間	必修
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)	
1	基礎理論を理解して実験を実施できる。(E-1) (d)					
	基礎理論を教員からの補助指導がなくても説明でき、実験方法の改良を提案できる。	基礎理論、実験結果の妥当性を教員からの補助指導があれば説明できる。	実習に必要な基礎理論を教員が誘導しながら試問を繰り返せば説明できる。	実習に必要な基礎理論を教員が誘導しながら試問を繰り返しても説明できない。		
2	実習結果を実験レポートにまとめることができる。(E-1) (d)					
	教員の補助を受けずに、十分な裏付けを伴って実験方法の改良提案をレポートにおいて示すことができる。	教員の補助を受けて、実験結果の妥当性をレポートにおいて示すことができる。	教員の手助けを受けて、実習結果をレポートにまとめることができる。	教員の手助けがあっても、実習結果をレポートにまとめることができない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
科学英語 II (English for Mechanical Engineers II)		藤田文 (非常勤/実務)	5	1	前期 2 時間	選択
授業の概要	理工系大学 2～3 年生と同等レベルの英語力を目指し、英語で書かれた科学論文を読みこなすことと、簡単な英作文ができるようにしていく。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 長文を理解しよみこなすことができる。 2. 短い和文を英訳することができる。					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(2) 協働してものづくりに取り組んだり国際社会で活躍したりするために、論理的に思考し、表現する能力を有する					
学校教育目標との関係	B (コミュニケーション力) 総合的実践的技術者として、協働してものづくりに取り組んだり国際社会で活躍したりするために、論理的に考え、適切に表現する能力を育成する。					
講義の内容						
項目		目標				時間
文法・構文など		課題の解説を聞いて、文法・構文など総合的な英語力を身につける				26
期末試験の答案返却及び解説		答案返却・成績伝達・異議申し立て、解説を聞きその内容を理解できる				4
						計 30
学業成績の評価方法	毎回の課題：50 %，筆記試験：50 %，状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	科学英語 I					
教科書・副読本	副読本: 「大学受験スーパーゼミ 徹底攻略 基礎英文解釈の技術 100」桑原 信淑, 杉野 隆 (桐原書店), その他: 「大学受験スーパーゼミ 徹底攻略 超入門英文解釈の技術 60」桑原信淑 (桐原書店), 講義ノートを配布					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
科学英語 II (English for Mechanical Engineers II)	藤田文 (非常勤/実務)		5	1	前期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	長文を理解しよみこなすことができる。					
	長文の文法・構文・表現の特徴を理解し、英文を正確に読みこなすことができる。	長文の文法・構文・表現の特徴を理解し、文章全体の意味を把握することができる。	長文の文法・構文・表現の特徴を理解し、英文を半分以上読みこなすことができる。	長文の文法・構文・表現の特徴を理解できず、英文を読みこなすことができない。		
2	短い和文を英訳することができる。					
	短い和文を正確に英訳できる。	短い和文をおおむね英訳できる。	短い和文を半分以上英訳できる。	短い和文を全く英訳できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
新素材 (Advanced Engineering Materials)		松澤和夫 (常勤)	5	1	前期 2 時間	選択
授業の概要	新素材は、従来の素材・材料と比較して優れた性質や機能を持ち、一般に付加価値の高い新しい素材・材料である。グローバルな産業の発展や変革を迎えた現在、従来の機械や機器の性能を向上させ、あるいはかつてなし得なかった機能を持たせることは、現在のものづくりにおいてその重要性が増している。本授業では、このような背景をもとに、新素材の適材適所への活用ができるよう、各種新素材の性質や機能を把握しつつ、活用事例などについても調査・学習する。また、新素材の学習を通して、加工法や設計法も意識した材料選択が出来ることを目的とする。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 新しい素材・材料についての理解を深め、機械を設計・製作する立場から適材適所の材料選択ができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス・新素材について	講義概要、新素材の概念を理解する。					2
金属系新素材	超塑性、アモルファス、形状記憶合金、高比強度材料、耐熱材料、金属系生体材料等についての理解を深める。					4
有機系新素材	ABS 樹脂などのエンジニアリング・プラスチックについて理解する。					2
無機系新素材・複合材料	カーボン系、セラミック系材料を中心に学ぶ。各種複合材料の製法・構造及び特徴を理解する。					2
調査・スライド作成	テーマ調整を行ったのち、各自のテーマについてまとめ、スライドを作成する。					6
発表スライドの点検	発表スライドの添削を受けて・ブラッシュアップを行って再提出する。					2
発表	各学生による「新素材」に関する発表と聴講					8
講評	発表に関して講評を行う					2
総括	新素材と材料選択について総括する					2
						計 30
学業成績の評価方法	講義ノート 10 %、発表スライド 30 %、発表 40 %、発表聴講レポート 20 %、とする。					
関連科目	基礎材料学・機械材料 I・機械材料 II					
教科書・副読本	その他: 指定無し					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
新素材 (Advanced Engineering Materials)		松澤和夫 (常勤)	5	1	前期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	新しい素材・材料についての理解を深め、機械を設計・製作する立場から適材適所の材料選択ができる					
	新素材について理解を深めており、適材適所の材料選択が的確にできる。	新素材について理解し、適材適所の材料選択ができる。	新素材についての知識を得て、適材適所の材料選択できる可能性を身につけた。	新素材についての理解が乏しく、レポートや発表が未完、あるいは不十分である。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料強度学 (Strength and Fracture of Materials)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	機械構造部材に使用される工業材料の強度、破壊形式について学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 応力集中や破壊について理解できる。(D-③ (d)) 2. 降伏条件や破損の説について理解できる。(D-③ (d)) 3. 塑性変形について理解できる。(D-③ (d)) 4. 工業材料の疲労やクリープについて理解できる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	科目の概要と授業の進め方を説明する。					2
応力集中	機械部品に生じる応力集中について理解する。					2
破壊力学概説	破壊力学の概要について理解する。					2
組合せ応力下における降伏条件	組合せ応力下における降伏の条件を理解する。					2
破損の説の比較	破損に対する諸説とその特徴について理解する。					4
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					2
中間試験						2
降伏後の応力－ひずみ線図	降伏後の応力とひずみの関係について学ぶ。					2
塑性変形	様々な荷重による塑性変形について理解する。					4
疲労	工業用材料の疲労破壊やその要因について理解する。					2
クリープ	工業用材料のクリープ強度やその要因について理解する。					2
まとめ	これまでに学んだことをまとめ、復習する。					4
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の結果により評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	材料力学Ⅰ・材料力学Ⅱ・材料力学Ⅲ					
教科書・副読本	教科書:「ポイントを学ぶ材料力学」西村 尚編著 (丸善出版株式会社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
材料強度学 (Strength and Fracture of Materials)		伊藤秀明 (非常勤/実務)		5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	応力集中や破壊について理解できる。(D-③ (d))						
	応力集中や破壊の応用問題が解ける。	応力集中や破壊の基本的な問題が解ける。	応力集中や破壊の基礎内容について説明できる。	応力集中や破壊の基礎内容について説明できない。			
2	降伏条件や破損の説について理解できる。(D-③ (d))						
	降伏条件や破損の説に関する応用問題が解ける。	降伏条件や破損の説に関する基本的な問題が解ける。	降伏条件や破損の説に関する基礎内容について説明できる。	降伏条件や破損の説に関する基礎内容について説明できない。			
3	塑性変形について理解できる。(D-③ (d))						
	塑性変形の応用問題が解ける。	塑性変形の基本的な問題が解ける。	塑性変形の基礎内容について説明できる。	塑性変形の基礎内容について説明できない。			
4	工業材料の疲労やクリープについて理解できる。(D-③ (d))						
	工業材料の疲労やクリープに関する応用問題が解ける。	工業材料の疲労やクリープに関する基本的な問題が解ける。	工業材料の疲労やクリープに関する基礎内容について説明できる。	工業材料の疲労やクリープに関する基礎内容について説明できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械加工学 II (Machining Engineering II)		長谷川収 (常勤)	5	1	前期 2 時間	選択
授業の概要	ものづくりの技術において、切削による精密加工とはどんなものか、また砥粒加工に関する基礎知識を学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 加工の意義、実現できること、精密にならない原因を理解している。 2. 工具や工作機械の持つべき性質、計測修正の重要性、びびりの防止法、無方向加工の原理を理解している。 3. 表面粗さと理論粗さ、切れ刃の輪郭形状と粗さ、びびりの発生原因、盛り上がり、構成刃先を理解している。 4. 工作物の保持方法、平面加工用工具の形状、エンドミル加工の特徴、穴あけ加工の難しさを理解している。 5. と粒加工工具、といしによる研削機構、ホーニング・超仕上げ・ラッピングを理解している。 6. アップの原理を理解している。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
精密加工の意義を理解する。	精密加工の必要性，実現できること，精密に加工するとは，計測と測定，精密にならない原因を理解する。					4
工具と工作機械の持つべき性質および精密加工の原理	工具の持つべき性質，工作機械の持つべき性質，計測修正の重要性，びびりの防止，無方向加工の原理，環境の重要性を理解する。					6
精密加工工具と加工力	工具材料，切削機構，切削力，切削方程式を理解する。					4
精密加工を行うために注意すべきこと	表面粗さ，理論粗さ，切れ刃の輪郭形状と粗さ，びびり，盛り上がり，構成刃先，加工変質層を理解する。					4
精密加工法	工作物の保持方法（センター，マンドレルチャック，平面加工用工具の形状，フライス削りの特徴，エンドミル加工の特徴，穴あけ加工の難しさ，と粒加工工具，と粒加工，研削といしの 5 因子，といしの摩耗と加工表面損傷，といしによる研削機構，ホーニング，超仕上げ，ラッピングについて理解する。					8
工作機械の高精度運動を得るための基本原理	アップの原理を理解する。					2
総まとめ	研削加工を中心に，全体を復習して理解を深める。					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験結果により評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: 必要に応じて資料を配付する。					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械加工学 II (Machining Engineering II)		長谷川収 (常勤)		5	1	前期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	加工の意義、実現できること、精密にならない原因を理解している。						
	精密加工の意義、実現できること、精密にならない原因が理解できる。	精密加工の意義と精密加工によって実現できることを理解している。	精密加工の意義を理解している。	精密加工の意義、実現できることを理解していない。			
2	工具や工作機械の持つべき性質、計測修正の重要性、びびりの防止法、無方向加工の原理を理解している。						
	工具や工作機械の持つべき性質、計測修正の重要性、びびりの防止法、無方向加工の原理を理解している。	工具や工作機械の持つべき性質 (母性の原則まで)、計測修正の重要性を理解している。	工具や工作機械の持つべき性質を理解している。	工具や工作機械の持つべき性質を理解していない。			
3	表面粗さと理論粗さ、切れ刃の輪郭形状と粗さ、びびりの発生原因、盛り上がり、構成刃先を理解している。						
	表面粗さと理論粗さ、切れ刃の輪郭形状と粗さ、びびりの発生原因、盛り上がり、構成刃先が理解できる。	表面粗さと理論粗さ、切れ刃の輪郭形状と粗さが理解できる。	表面粗さと理論粗さが理解できる。	表面粗さと理論粗さ、切れ刃の輪郭形状と粗さ、びびりの発生原因、盛り上がり、構成刃先を理解できていない。			
4	工作物の保持方法、平面加工用工具の形状、エンドミル加工の特徴、穴あけ加工の難しさを理解している。						
	工作物の保持方法、平面加工用工具の形状、エンドミル加工の特徴、穴あけ加工の難しさを理解している。	工作物の保持方法、平面加工用工具の形状、エンドミル加工の特徴を理解している。	工作物の保持方法、エンドミル加工の特徴を理解している。。	工作物の保持方法 (センター、マンドレルチャック)、平面加工用工具の形状が理解できていない。			
5	と粒加工工具、といしによる研削機構、ホーニング・超仕上げ・ラッピングを理解している。						
	と粒加工工具、といしによる研削機構、ホーニング・超仕上げ・ラッピング、アップの原理が理解できる。	と粒加工工具、といしによる研削機構、ホーニング・超仕上げ・ラッピングを理解している。	と粒加工工具、といしによる研削機構を理解している。	と粒加工工具、といしによる研削機構が理解できていない。			
6	アップの原理を理解している。						

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計 II (Mechanical System Design II)		吉田政弘 (常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	機械システム設計 I での学習内容をベースに、設計対象となる機械要素を増やす。具体的には、巻き掛け伝導装置、制動装置、カム・リンク、ばね、アクチュエータなどである。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 巻き掛け伝導機器の設計ができる。 2. 制動装置の設計ができる 3. ばねの設計ができる 4. カム・リンク機構の基本的事項が説明できる 5. 用途に応じたアクチュエータの選択ができる					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
1. ガイダンス	・ 講義概要の説明					2
2. 巻き掛け伝導機器	・ 平ベルト、V ベルト、タイミングベルト、チェーンなどの巻き掛け伝導機器の使い方を理解し、各種巻き掛け伝導機器に応じた設計手法を学ぶ					6
3. 制動装置	・ ブレーキの種類と使われ方を理解するとともに、各種ブレーキの設計手法について学ぶ。・ つめとつめ車については、その設計方法を理解する。					6
4. ばね	・ コイルばね、重ね板ばねの種類と使われ方について理解する。その上で、コイルばねと重ね板ばねの設計方法を学ぶ。					6
5. カム・リンク機構	・ 各種カムとリンク機構について学ぶ。カムについてはカム設計の要点を理解させる。					4
6. アクチュエータ	・ モータ、油圧機器、空圧機器の種類を学ぶとともに、それらの使い方の違いを理解する。その上で、適切なモータ、油圧機器、空圧機器が選定できるようにする。					6
						計 30
学業成績の評価方法	6 回のレポート課題への取り組み状況と定期試験の結果から評価する。					
関連科目	基礎材料学・基礎加工学・機械設計製図・工学実験実習・電気工学・電子工学・機械材料Ⅰ・材料力学Ⅰ・機械加工学Ⅰ・機械システム設計Ⅰ・工業力学・ベクトルメカニクス・機械システム設計製図Ⅰ・機械システム実験実習Ⅰ・機械材料Ⅱ・材料力学Ⅱ・機械力学・機械システム設計製図Ⅱ・機械システム実験実習Ⅱ・機械システム制御Ⅰ・ロボット工学・材料力学Ⅲ・材料強度学・機械加工学Ⅱ・新素材・生産工学・創造機械製作・計測工学					
教科書・副読本	教科書: 「絵ときでわかる機械設計」中西祐二 池田茂 (オーム社), 副読本: 「基礎から学ぶ機械製図」基礎から学ぶ機械製図編集委員会 (オーム社)・「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版), 参考書: 「専門基礎ライブラリー 機械設計」豊橋技術科学大学・高等専門学校教育連携プロジェクト (実教出版)・「機械工作入門」小林輝夫 (オーム社), その他: 配布するテキスト・参考資料					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械システム設計 II (Mechanical System Design II)		吉田政弘 (常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	巻き掛け伝導機器の設計ができる.						
	巻き掛け伝導機器, 全ての設計ができる.	V ベルト, 平ベルトの設計ができる. (チェーンの設計が不十分)	平ベルトのみの設計ができる	巻き掛け伝導機器の設計ができない.			
2	制動装置の設計ができる						
	制動装置の設計ができる.	つめとつめ車の設計ができる	制動装置のうち, ブレーキの設計ができる.	制動装置の設計ができない			
3	ばねの設計ができる						
	ばねの設計ができる	コイルばねの設計と重ね板ばねの設計ができる	コイルばねの設計ができる	ばねの設計ができない			
4	カム・リンク機構の基本的事項が説明できる						
	カム・リンクの基本的事項の説明ができる	カム機構の基本的事項の説明ができる	リンク機構の基本的事項が説明できる	カム・リンク機構の基本的事項の説明ができない.			
5	用途に応じたアクチュエータの選択ができる						
	用途に応じたアクチュエータの選択ができる	各種モータの選択計算ができる.	油圧・空圧の選択計算ができる	アクチュエータの選択ができない			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
生産工学 (Manufacturing Engineering)		成澤哲也 (非常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	大量生産の原理をもとに、工学者が生産現場において理解しておきたい安全管理、在庫管理、品質管理、工程管理の基礎について解説する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 製品設計、工程計画、レイアウト設計について理解し説明ができる。(D-3(d)) 2. 生産管理、生産計画、スケジューリングについて理解し説明ができる。(D-3(d)) 3. 生産統制、品質管理について理解し説明ができる。(D-3(d)) 4. 利益計画、損益分岐解析、設備投資計画について理解し説明ができる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業概要, 評価, 出欠について説明する。生産工学の歴史と学習の意義を理解する					2
生産プロセス (1)	生産時期, レイアウト, セルによる生産プロセスを理解できる					2
生産プロセス (2)	クラスタリング手法を用いたセル生産プロセスを理解できる					2
設計プロセス (1)	近接評価法を用いた工場のレイアウト手法を理解できる					2
設計プロセス (2)	類似度法を用いたセル生産のグルーピング設計できる					2
設計プロセス (3)	ヒューリスティック法を用いた工程のラインバランス設計が理解できる					2
中間試験	中間試験 中間達成度を確認する					2
計画プロセス (1)	市場の需要パターン応じた需要予測法が理解できる					2
計画プロセス (2)	隣接グラフからジョブ列の構成法ができる					2
計画プロセス (3)	2 機械 n ジョブのスケジューリングをつくり方法ができる					2
管理プロセス (1)	在庫の種類とその違いが理解できる					2
管理プロセス (2)	安全在庫とサービス水準から発注点を計算する方法を理解できる					2
管理プロセス (3)	ジャストインタイムと QC について理解できる					2
期末試験	達成度を確認する					2
まとめ	授業のまとめをする					2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の結果と取り組み状況で評価する。					
関連科目	機械システム設計 II					
教科書・副読本	教科書: 「生産工学- ものづくりマネジメント工学 - 」本位田光重、皆川健多郎 (コロナ社), 参考書: 「絵ときでわかる機械設計」 中西祐二 池田茂 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
生産工学 (Manufacturing Engineering)		成澤哲也 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	製品設計、工程計画、レイアウト設計について理解し説明ができる。(D-3(d))						
	製品設計、工程計画、レイアウト設計について理解し詳細に説明ができる。	製品設計、工程計画、レイアウト設計について理解し説明ができる。	製品設計、工程計画、レイアウト設計の基礎について説明ができる。	製品設計、工程計画、レイアウト設計の基礎について説明ができない。			
2	生産管理、生産計画、スケジューリングについて理解し説明ができる。(D-3(d))						
	生産管理、生産計画、スケジューリングについて理解し詳細に説明ができる。	生産管理、生産計画、スケジューリングについて理解し説明ができる。	生産管理、生産計画、スケジューリングの基礎について説明ができる。	生産管理、生産計画、スケジューリングの基礎について説明ができない。			
3	生産統制、品質管理について理解し説明ができる。(D-3(d))						
	生産統制、品質管理について理解し詳細に説明ができる。	生産統制、品質管理について理解し説明ができる。	生産統制、品質管理の基礎について説明ができる。	生産統制、品質管理の基礎について説明ができない。			
4	利益計画、損益分岐解析、設備投資計画について理解し説明ができる。(D-3(d))						
	利益計画、損益分岐解析、設備投資計画について理解し詳細に説明ができる。	利益計画、損益分岐解析、設備投資計画について理解し説明ができる。	利益計画、損益分岐解析、設備投資計画の基礎について説明ができる。	利益計画、損益分岐解析、設備投資計画の基礎について説明ができない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
流体機械 (Fluid Machine)		渡辺伸宏（仮）(非常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	流体機械は流体と機械部分の間でエネルギー授受を行うエネルギー変換機である。本講義では 4 学年で学んだ流体の力学がどの様に工学的に応用されているかを学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 流体機械の流体要素について理解できる。(D-3(d)) 2. 流体機械の機械要素について理解できる。(D-3(d)) 3. 流体機械の基礎特性について理解できる。(D-3(d)) 4. 流体機械の運転や取り扱い方法について理解できる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
序論	1. 流体機械の定義, 2. 流体機械の分類についての理解					4
機械要素	1. 軸受, 2. 軸封装置, 3. 推力バランス, 4. 可変機構についての理解					4
流体要素	1. 容積形流体要素, 2. ターボ形流体要素, 3. その他の流体要素についての理解					6
基本特性	1. 次元解析と相似則, 2. 流体機械の特性についての理解					4
流体機械の種類と構造・特性	1. ポンプ, 2. 送風機および圧縮機, 3. 水車, 4. 流体伝導装置についての理解					12
					計 30	
学業成績の評価方法	試験の成績とレポートから総合的に判断して成績を評価する。評価比率は試験 4 割、レポート 6 割とする。状況に応じて再試験を実施することがある。					
関連科目						
教科書・副読本	その他: ターボ機械 入門編（ターボ機械協会編, 日本工業出版）、入門 新ポンプ技術（松村著, 丸善出版）					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
流体機械 (Fluid Machine)		渡辺伸宏（仮）(非常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
評価（ルーブリック）							
到達目標	理想的な到達レベルの目安（優）		標準的な到達レベルの目安（良）		ぎりぎりの到達レベルの目安（可）		未到達レベルの目安（不可）
1	流体機械の流体要素について理解できる。(D-3(d))						
	流体機械の流体要素とその用途、さらにターボ型の形式について説明できる。	流体機械の流体要素とその用途について説明できる。	流体機械の流体要素について説明できる。		流体機械の流体要素を説明できない。		
2	流体機械の機械要素について理解できる。(D-3(d))						
	流体機械の機械要素として電動機、軸受け、軸封装置について説明できる。	流体機械の機械要素として電動機、軸受けについて説明できる。	流体機械の機械要素として電動機について説明できる。		流体機械の機械要素を説明できない。		
3	流体機械の基礎特性について理解できる。(D-3(d))						
	ポンプと圧縮機に対する性能曲線、失速、キャビテーションやサージングといった現象に加えて、速度三角形の考え方を説明できる。	ポンプと圧縮機に対する性能曲線に加えて、失速、キャビテーション、サージングといった現象について説明できる。	ポンプと圧縮機に対する性能曲線について説明できる。		流体機械の基礎特性について説明できない。		
4	流体機械の運転や取り扱い方法について理解できる。(D-3(d))						
	ポンプや圧縮機の運転方法（直列・並列運転、インバータを用いた運転）、始動方法に加えて、試験方法（JIS 他）について説明できる。	ポンプや圧縮機の運転方法（直列・並列運転、インバータを用いた運転）に加えて、始動方法について説明できる。	ポンプや圧縮機の運転方法（直列・並列運転、インバータを用いた運転）について説明できる。		流体機械の運転や取り扱い方法について説明できない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
センサ工学 (Sensor Engineering)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	メカトロニクスにおいてセンサはキー技術である。センサを含めた計測技術は、古い時代から人間の生活に不可欠な基本技術として発達してきた。現在では半導体やコンピュータなどの発達により、従来からの計測技術を越えて、対象物の状態を知るという知能化された情報技術となっている。ここでは、メカトロシステムを中心となる各種センサの原理と周辺回路技術について学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. センサシステムが理解できる。(D-③ (d)) 2. センサのもつ性質と周辺回路技術が理解できる。(D-③ (d)) 3. センサの種類と動作原理が理解できる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
自学自習・ガイダンス	授業の目的と概要、進め方を説明する。					1
センサの基礎知識	センサの種類、特性、信号の種類を説明する。					2
力センサ	ストレンゲージ、ブリッジ回路、力の校正方法を理解する。					3
加速度センサ	動作原理、ピエゾ抵抗効果、周波数特性、フィルタ効果を理解する。					3
距離センサ	ポテンショメータ、光学式距離センサ、超音波センサを理解する。					3
角度、角速度センサ	ポテンショメータ、エンコーダ、タコジェネレータ、ジャイロを理解する。					3
光センサ	光と波長、光電効果、フォトダイオード、フォトトランジスタを理解する。					3
磁気サンサ	電磁誘導センサ、ホール効果を理解する。					3
温度センサ	ゼーベック効果、熱電対、サーミスタを理解する。					3
センサの信号処理	AD,DA 変換、サンプリング定理、データの統計処理、ノイズ除去を理解する。					4
期末試験	基本的なセンサの特性と応用について試験を行う。					1
まとめ	試験の解答と講義のまとめをする。					1
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験、レポートにより評価する。なお、定期試験、レポートの評価比率は 9：1 とする。					
関連科目	メカトロニクス					
教科書・副読本	教科書：「センサの基本と実用回路」中沢信明, 松井利一, 山田巧 (コロナ社), 副読本：「基礎センサ工学」稲荷 隆彦 (コロナ社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員			学年	単位	開講時数	種別
センサ工学 (Sensor Engineering)	伊藤秀明 (非常勤/実務)			5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	センサシステムが理解できる。(D-③ (d))						
	センサシステムを深く理解し、設計へ応用することができる。	センサシステムが理解できる。	センサのシステムを構成する個々の要素を理解できる。	センサシステムが理解できない。			
2	センサのもつ性質と周辺回路技術が理解できる。(D-③ (d))						
	センサのもつ性質と周辺回路技術が深く理解でき、コンピュータ計測の基本を理解できる。	センサのもつ性質と周辺回路技術が理解できる。	センサの持つ作用と効果を理解でき、構造と共にセンサへ応用を理解できる。	センサのもつ性質と周辺回路技術が理解できない。			
3	センサの種類と動作原理が理解できる。(D-③ (d))						
	センサの種類と動作原理を深く理解できる。	センサの種類と動作原理が理解できる。	センサの用途と特徴から、種類分けができる。	センサの種類と動作原理が理解できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
熱機関 (Heat Engine)		藤田文 (非常勤/実務)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	現在でもエネルギーを得るために多くの場面で用いられる熱機関について、その原理を理解する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 各種エンジンの種類や、その作動原理、主要構造を説明できる。(D-③ (d)) 2. 実際のエンジンシステムにおける損失および環境負荷対策技術を説明できる。(D-③ (d)) 3. 次世代エンジンの特徴と原理を説明できる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	熱機関概論について理解できる					2
熱力学の復習	熱機関を理解するのに必要な熱力学分野について理解できる					4
タービン	蒸気タービン、ガスタービンについて、その仕組みなどを理解できる					10
内燃機関	ガソリンエンジン、ディーゼルエンジン、次世代エンジンについて、その仕組みなどを理解できる					10
まとめ	エンジンを取り巻く環境などについて理解できる					4
						計 30
学業成績の評価方法	授業内での発表内容と課題で評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	熱力学・伝熱工学・流体力学・流体機械					
教科書・副読本	参考書: 「図解入門 よくわかる最新ジェットエンジンの基本と仕組み」 青木 謙知 (秀和システム)・「VSI 熱力学 The Laws of Thermodynamics: a Very Short Introduction (Very Short Introductions)」 Peter W. Atkins (Oxford University Press), その他: 講義ノートを配布					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
熱機関 (Heat Engine)	藤田文 (非常勤/実務)		5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)	
1	各種エンジンの種類や，その作動原理，主要構造を説明できる。(D-③ (d))					
	講義で説明したすべてのエンジンについて，元となる熱力学サイクル，作動原理，主要構造を説明できる。	講義で説明したすべてのエンジンについて，元となる熱力学サイクル，作動原理を説明できる。	講義で説明したすべてのエンジンについて，元となる熱力学サイクルを大まかに説明できる。		講義で説明したすべてのエンジンの種類と，元となる熱力学サイクルを説明できない。	
2	実際のエンジンシステムにおける損失および環境負荷対策技術を説明できる。(D-③ (d))					
	実際のエンジンにおける損失を理解し，理論サイクルとの違いを具体的に説明できる。	実際のエンジンにおける損失を理解し，理論サイクルとの関連を定性的に説明できる。	実際のエンジンにおける損失の一部を理解し，理論サイクルとの関連を一部説明できる。		実際のエンジンにおける損失の意味が理解できない。	
3	次世代エンジンの特徴と原理を説明できる。(D-③ (d))					
	講義で説明したすべての次世代エンジンの特徴と原理を完全に説明できる。	講義で説明した一部の次世代エンジンの特徴と原理を完全に説明できる。	講義で説明した一部の次世代エンジンの特徴と原理を大まかに説明できる。		講義で説明した次世代エンジンの特徴と原理を説明できない。	

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
振動工学 II (Mechanical Vibration II)		成澤哲也 (非常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	機械力学で学んだことを基礎に、さらに複雑な振動系の振動計算法などを理解する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 連続体の運動方程式が導出できる (D-3(d)) 2. いろいろな連続体の振動例があることが理解できる (D-3(d)) 3. 振動を考慮した設計計算法が理解できる (D-3(d)) 4. 振動を低減する方法が理解できる (D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の目的と概要, 進め方を説明する					2
連続体の振動	連続体の振動を学ぶ意義を近いする					2
連続体の運動方程式	連続体の運動方程式の導出法を理解する					6
連続体の運動方程式の解法	固有振動数・固有振動モードの導出法を理解する					6
連続体の振動の解析力学的解法	連続体の振動を解析力学的に解く近似解法を理解する					6
振動を考慮した設計法	振動を考慮した設計計算法を理解する					4
振動制御法	振動を低減する方法を理解する					2
講義のまとめ	講義内容のまとめをする					2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点で評価する					
関連科目	機械力学・振動工学 I					
教科書・副読本	教科書: 「機械力学 (増補)」 青木 繁 (コロナ社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名		担当教員		学年	単位	開講時数	種別
振動工学 II (Mechanical Vibration II)		成澤哲也 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)		標準的な到達レベルの目安 (良)		ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)
1	連続体の運動方程式が導出できる (D-3(d))						
	複雑な連続体の運動方程式が導出できる	連続体の運動方程式が導出できる	単純な連続体の運動方程式が導出できる		連続体の運動方程式が導出できない		
2	いろいろな連続体の振動例があることが理解できる (D-3(d))						
	連続体の複雑な振動が理解できる	いろいろな連続体の振動が理解できる	連続体の基本的な振動が理解できる		いろいろな連続体の振動例があることが理解できない		
3	振動を考慮した設計計算法が理解できる (D-3(d))						
	振動を考慮した複雑な設計計算法が理解できる	振動を考慮した設計計算法が理解できる	振動を考慮した基本的な設計計算法が理解できる		振動を考慮した設計計算法が理解できない		
4	振動を低減する方法が理解できる (D-3(d))						
	振動を低減する複雑な方法が理解できる	振動を低減する方法が理解できる	振動を低減する簡単な方法が理解できる		振動を低減する方法が理解できない		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
メカトロニクス (Mechanics and Electronics)		成澤哲也 (非常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	メカトロニクス分野を構成する各要素、センサ、アクチュエータ、制御系設計に関して、その基礎的項目について学習する。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. メカニクスとエレクトロニクスとを統合した 1 つのシステムとして理解し、設計できる。(D-3(d))					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の目的と概要，進め方を説明する。					2
サーボ機構の役割	産業用ロボットを例にサーボ機構の概要を説明する					2
サーボ機構の種類と慣性モーメント	ボールねじ搬送機構のモータ換算等価慣性モーメント計算法を学ぶ					6
アクチュエータの種類と選定方法	慣性モーメントとモーションカーブからモータの選定手順を学ぶ					4
センシング技術と信号処理	位置，速度検出センサの原理と出力信号の種類について理解する					4
電気電子回路とゲート回路	センサの出力信号を電圧，パルス信号に変換する方法を理解する					4
フィードバック制御と制御設計	ゲイン余裕，位相余裕を理解し PID によるサーボ制御手法を学ぶ					4
期末試験	基本的なメカトロサーボ設計問題を中心に試験をおこなう					2
まとめ	試験の解答と講義のまとめをする					2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験 60 %、演習・課題 20 %、取組状況 20 %により評価する。					
関連科目	電気工学・電子工学・ロボット工学・センサ工学					
教科書・副読本	参考書：「電子機械入門シリーズ メカトロニクス 第2版」鷹野 英司 (オーム社)・「設計者のための慣性モーメント設計計算」川北和明、藤 智亮 (日刊工業新聞社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員			学年	単位	開講時数	種別
メカトロニクス (Mechanics and Electronics)	成澤哲也 (非常勤)			5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	メカニクスとエレクトロニクスとを統合した 1 つのシステムとして理解し、設計できる。(D-3(d))						
	メカニクスとエレクトロニクスとを統合した 1 つのシステムとして深く理解し、関連する周辺技術についても理解できる。	メカニクスとエレクトロニクスとを統合した 1 つのシステムとして理解し、設計できる。	メカニクスとエレクトロニクスとを統合したシステムについて、各要素を理解できる。	メカニクスとエレクトロニクスとを統合した 1 つのシステムとして理解し、設計できない。			

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
創造機械製作 (Creative Machines Fabrication)		吉田政弘 (常勤)・君塚政文 (常勤)	5	2	通年 2 時間	選択
授業の概要	機械製作には、4 力学に加えて、加工学、材料学、設計製図、電気・電子の知識が必要である。本授業は、これまでに本コースで学んだことを再確認する意味も含めて、自分たちで機械を創造・設計し製作する。					
授業の形態	実験・実習					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 5 年間で身に付けた専門知識や技術を活かし、与えられた制約の下で計画的に作業することができる。 2. 機械のコンセプト選定や図面作成時に、与えられた課題に対する解決方法をデザインできる。 3. 図面作成や機械製作・評価・問題点の改善に対し、チームで解決に向かい、取り組むことができる。					
実務経験と授業内容との関連	なし					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
1. 導入	・ 授業全体の流れを説明する。製品開発に対する工程や役割を学ぶ。 ・ 課題に対する解決案を探索する。					2
2. グループディスカッション・計画立て	・ 課題に対する解決案をグループで議論する。 ・ 解決案に対して、必要な知識や技術を調査する。 ・ 図面作製・製作・評価・改善の計画を立てる。					8
3. 機械設計	・ 製作する機械設計を行う					8
4. 機械製図	・ 機械製図を展開する					12
5. 部品加工	・ 工作機械を用いて部品製作を行う					18
6. 機械の組立	・ 製作した部品の組み立て作業を行う。					6
7. 機械の評価・問題発見・対策	・ 製作した機械を動かし、機械の評価を行う。そして、問題点を見出し、その対策方法を検討する					6
						計 60
学業成績の評価方法	授業への取り組み態度、設計した図面、機械工作作業の進め方、製作した機械の評価及びプレゼンテーション発表を総合的に見て評価する。評価は 100 点法とする。					
関連科目	基礎材料学・基礎加工学・機械設計製図・工学実験実習・電気工学・電子工学・機械材料Ⅰ・材料力学Ⅰ・機械加工学Ⅰ・機械システム設計Ⅰ・工業力学・ベクトルメカニクス・機械システム設計製図Ⅰ・機械システム実験実習Ⅰ・機械材料Ⅱ・材料力学Ⅱ・機械力学・機械システム制御Ⅰ・ロボット工学・機械システム設計製図Ⅱ・機械システム実験実習Ⅱ・材料力学Ⅲ・振動工学Ⅰ・機械システム制御Ⅱ・機械システム設計製図Ⅲ・新素材・材料強度学・機械加工学Ⅱ・生産工学・流体機械・センサ工学・振動工学Ⅱ・メカトロニクス・計測工学・機械システム実験実習Ⅲ					
教科書・副読本	教科書:「機械製図 (検定教科書)」(実教出版)・「基礎から学ぶ機械製図」基礎から学ぶ機械製図編集委員会 (オーム社)・「絵ときでわかる機械設計 第2版」池田茂、中西佑二 (オーム社), 参考書:「機械実用便覧」日本機械学会 (日本機械学会)・「JSME テキストシリーズ 熱力学」日本機械学会 (日本機械学会)・「JSME テキストシリーズ 流体力学」日本機械学会 (日本機械学会)・「基礎から学ぶ電気回路計算」永田博義 (オーム社)・「JSME テキストシリーズ 加工学Ⅰ - 除去加工 -」日本機械学会編 (日本機械学会)・「専門基礎ライブラリー 機械設計」豊橋技術科学大学・高等専門学校教育連携プロジェクト (実教出版)・「機械工作入門」小林輝夫 (オーム社)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
創造機械製作 (Creative Machines Fabrication)	吉田政弘 (常勤)・君塚政文 (常勤)		5	2	通年 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	5 年間で身に付けた専門知識や技術を活かし、与えられた制約の下で計画的に作業することができる。					
	与えられた期限内に課題を全て提出できる。	与えられた期限内に課題をほぼ提出できる。	与えられた期限内に課題を1つは提出できる。	与えられた期限内に課題を1つも提出できない。		
2	機械のコンセプト選定や図面作成時に、与えられた課題に対する解決方法をデザインできる。					
	デザインした解決方法の妥当性を評価者が理解でき、かつ方法に新規性と独創性がある。	デザインした解決方法の妥当性を評価者が理解でき、かつ方法に新規性がある。	デザインした解決方法の妥当性を評価者が理解できる。	デザインした解決方法の妥当性を評価者が理解できない。		
3	図面作成や機械製作・評価・問題点の改善に対し、チームで解決に向かい、取り組むことができる。					
	チームで自発的に役割を決め、チーム構成員が各自の役割を全うでき、かつ自発的に他の作業を手伝うこともできる。	チームで自発的に役割を決め、チーム構成員が各自の役割を全うできる。	教員がサポートした上でチームで役割を決め、チーム構成員が各自の役割を全うできる。	チーム構成員が各自の役割を全うできない。		

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) シラバス

科目名		担当教員	学年	単位	開講時数	種別
計測工学 (Instrumentation Engineering)		伊藤秀明 (非常勤/実務)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	物理的現象をどのように計測して取り扱うべきかを学ぶことを目的とする。計測の基本となる SI 単位の成立ちや誤差・精度の考え方とデータの一般的統計処理方法などを学ぶ。					
授業の形態	講義					
アクティブラーニングの有無	なし					
到達目標	1. 誤差と精度の基本的な考え方を説明することができる。(D-③ (d)) 2. 計測値に含まれる物理的、統計的な意味を理解できる。(D-③ (d)) 3. 各種計測値の測定の原理と方法を理解できる。(D-③ (d))					
実務経験と授業内容との関連	あり					
ディプロマポリシーとの関係	(4) 数学及び自らの専門とする分野の基礎的な知識と基本的な技術を得る能力を有する					
学校教育目標との関係	D (基礎力) 総合的実践的技術者として、数学・自然科学・自らの専門とする分野の基本的な技術と基礎的な理論に関する知識をもち、工学的諸問題にそれらを応用する能力を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
計測とその目的	計測工学の必要性和関連分野について理解する。					2
計測器の構成	計測の方法と計器の構成について理解する。					2
	変換、指示・記録・計数、機器の動作について理解する。					2
長さ・角度の測定	長さ・表面あらさの測定と測定機器について理解する。					2
	厚さ・角度の測定の測定と測定機器について理解する。					2
時間・質量・力などの測定	時間・回転速度の測定と質量・重量および力の測定について理解する。					2
	動力、振動・騒音の測定とつりあい試験を理解する。					2
中間のまとめ						2
流体の測定	圧力、流速・流量の測定と測定機器について理解する。					2
	液面、粘度の測定と測定機器について理解する。					2
温度・湿度の測定	温度・熱量・湿度の測定と測定機器について理解する。					2
成分などの測定	物質の量の単位、ガス濃度・溶液の濃度について理解する。					2
	pH の測定、スペクトル分析、放射線の測定について理解する。					2
計装および計測管理	計測の自動化、計装、計測管理について理解する。					2
総まとめ						2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の結果により評価する。状況により再試験を行うことがある。					
関連科目	材料力学Ⅰ・材料力学Ⅱ・水力学・熱力学・機械力学・機械システム制御Ⅰ・機械システム制御Ⅱ					
教科書・副読本	教科書:「最新機械工学シリーズ 16 計測工学 第 2 版」谷口 修, 堀込 泰雄 (森北出版)					

令和 7 年度 機械システム工学コース (品川キャンパス) 到達目標とルーブリック

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
計測工学 (Instrumentation Engineering)	伊藤秀明 (非常勤/実務)		5	1	後期 2 時間	選択
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)		未到達レベルの目安 (不可)	
1	誤差と精度の基本的な考え方を説明することができる。(D-③ (d))					
	計測値に含まれる誤差を分析でき、計測値の精度を評価できる。	各種誤差に対する対策をあげることができ、また、計測値に精密度と正確度を適用できる。	誤差の種類、原因と精度について説明できる。		誤差の種類、原因と精度について説明できない。	
2	計測値に含まれる物理的、統計的な意味を理解できる。(D-③ (d))					
	偶然誤差を含む計測値群から有用な値を的確に得ることができる。	偶然誤差と正規分布の基本的な性質を理解しており、また、計測値の単位変換を正確に行える。	物理量の基本単位と次元について理解している。		物理量の基本単位と次元について理解していない。	
3	各種計測値の測定の原理と方法を理解できる。(D-③ (d))					
	各種計測値に対して、適切な統計的処理を行い、有用な値を得ることができる。	各種計測値に対して基本的な計測方法を適用できる。	各種計測値の測定の原理と方法を理解している。		各種計測値の測定の原理と方法を理解していない。	