

科目名	特別研究	英文表記	Advanced Research	平成 22 年 6 月 17 日 修正		
教員名：情報工学コース全教員 技術支援職員名：						
対象学科	学年	必・選	履修・学修	単位数	授業形態	授業期間
創造システム工学専攻 (情報工学コース)	1	必修	学修	6	その他	通年
	2	必修	学修	8	その他	通年
目 標	①研究テーマに関する課題を設定し計画的に研究できる。 ②得られたデータを解析・考察できる。 ③適切な表現で報告書を記述できる。 ④研究テーマに対して、研究背景や結果、考察を口頭で適切に発表できる。					
専攻科目 標	1	2	3	4	JABEE プログラム名称	メディア情報工学
	○	◎	○	○	JABEE プログラム教育目標	A-1,A-2,A-3,B-1,B-2,B-3,C-1,C-2,C-3
授業概要、 方針、 履修上の注意	授業はコースの特別研究指導教員のもとで実施する。 授業期間は2年間とし、1学年においては研究の基礎から中間段階まで取り組み、2学年において研究を完成させる。 特別研究のテーマは指導教員と協議して決定する。各指導教員の研究分野は添付資料を参照すること。					
評価方法	1 学年：下記の観点で評価を行う。 取り組み姿勢（50点）、研究遂行度（50点）とし、合計60点以上を合格とする。 2 学年：下記の観点で評価を行う。 中間発表（15%）、中間報告書（15%）、研究論文（40%）、最終発表（30%）					
教科書・教材						
参考図書	特別研究指導教員が提示する参考図書、および自ら検索した研究に関連する図書など					
<b>授 業 計 画</b>						
授 業 項 目		時間	授 業 内 容			
1 学年特別研究		180	各特別研究テーマ参照			
2 学年特別研究		240	各特別研究テーマ参照			
学習時間合計		420	実時間	350		
学修単位における自学自習時間の保証（レポート頻度など）						
1 学年： 文献調査・予備実験（90 時間）						
2 学年： 実験・論文作成（120 時間）						

情報工学コース	
教員名	対応可能な研究分野
角田 正豊	<ul style="list-style-type: none"> <li>・Moodle におけるマルチメディアと評価機能の統合</li> <li>・Moodle における個人学習日誌と共有用語集の連携</li> </ul>
正木 忠勝	<ul style="list-style-type: none"> <li>・組み込みシステム</li> <li>・リアルタイムOS</li> </ul>
姉崎 隆	<ul style="list-style-type: none"> <li>・自律移動ロボットの研究</li> <li>・マシンビジョンシステム</li> </ul>
伊波 靖	<ul style="list-style-type: none"> <li>・Windows 系 OS における不正プログラム検出</li> <li>・ZigBee による無線センサネットワーク</li> </ul>
西村 篤	<ul style="list-style-type: none"> <li>・サウンドスケープデザイン</li> <li>・メディアコンテンツ</li> </ul>
太田佐 栄子	<ul style="list-style-type: none"> <li>・衛星画像解析</li> <li>・統計的手法による画像分類</li> <li>・空間データの解析</li> </ul>
タンスリヤボン スリヨン	<ul style="list-style-type: none"> <li>・画像処理応用の研究</li> <li>・映像コンテンツの応用研究</li> </ul>
玉城 龍洋	<ul style="list-style-type: none"> <li>・自動車交通流解析</li> <li>・群衆流動解析</li> </ul>
鈴木 大作	<ul style="list-style-type: none"> <li>・組み込みシステム</li> <li>・モバイルコンピューティング</li> </ul>
バイティガ ザカリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>・自律移動ロボットの分野</li> <li>・画像処理にもとづいたロボット開発。</li> </ul>
佐藤 尚	<ul style="list-style-type: none"> <li>・複雑系</li> <li>・人工生命</li> <li>・進化言語学</li> <li>・進化論的計算</li> </ul>