

機械システム工学科(令和8年度入学生)

授 業 科 目		単位数	区分	学 年 別 配 当										備 考			
				1年		2年		3年		4年		5年					
				単位	期間	単位	期間	単位	期間	単位	期間	単位	期間				
必修	全学科共通専門科目	沖縄高専セミナー	2	講義	2	通											
		創造演習	2	演習			2	通									
		産業創造セミナー	2	講義・演習					2	通							
		インターンシップ	3	実習							3	通					
		情報技術の基礎Ⅰ	2	講義	2	通											
		情報技術の基礎Ⅱ	2	講義			2	通									
		プログラミングⅠ	2	講義・演習	2	通											
		プログラミングⅡ	2	講義・演習			2	通									
	基盤科目群	応用プログラミング	2	講義・演習					2	通							
		応用数学Ⅰ	2	講義							2	半					学修単位
		応用数学Ⅱ	2	講義									2	半			学修単位
		材料力学Ⅰ	2	講義・演習					2	半							学修単位
		材料力学Ⅱ	2	講義・演習					2	半							学修単位
		材料力学Ⅲ	2	講義・演習							2	半					学修単位
		流体力学Ⅰ	2	講義							2	半					学修単位
		流体力学Ⅱ	2	講義							2	半					学修単位
		機械力学Ⅰ	2	講義							2	半					学修単位
		機械力学Ⅱ	2	講義・演習							2	半					学修単位
	機械設計群	熱力学Ⅰ	2	講義・演習							2	半					学修単位
		熱力学Ⅱ	2	講義・演習								2	半				学修単位
		機械製図学Ⅰ	1	講義・実習	1	半											
		機械製図学Ⅱ	1	講義・実習			1	半									
		機械設計学	1	講義・実習					1	半							
		総合構造設計	2	講義・演習							2	半					学修単位
		CAD・CAMⅠ	2	演習					2	通							
		CAD・CAMⅡ	2	演習							2	半					学修単位
		機械材料Ⅰ	1	講義			1	半									
		機械材料Ⅱ	1	講義					1	半							
	システム制御群	材料科学	2	講義							2	半					学修単位
		伝熱工学	2	講義								2	半				学修単位
		ロボット制御概論	1	講義	1	半											
		電気・電子工学	2	講義・演習					2	通							
制御工学		2	講義							2	半					学修単位	
共通群	メカトロニクス工学Ⅰ	2	講義								2	半				学修単位	
	計測工学	2	講義								2	半				学修単位	
	機械システム工学実習Ⅰ	3	講義・実習	3	通												
	機械システム工学実習Ⅱ	4	講義・実習			4	通										
	機械システム工学実習Ⅲ	2	講義・実習					2	半								
	機械システム工学実験Ⅰ	4	実験							4	通						
	機械システム工学実験Ⅱ	2	実験									2	半				
	機械システム工学演習	2	講義・演習							2	半					学修単位	
卒業研究	8	実験									8	通					
修得単位計		90				11		12		16		31		20			
選択	科目基盤群	応用物理	1	講義							1	半					
		化学Ⅱ	1	講義							1	半					
	設計群	CAE	1	講義									1	半			
		エネルギー工学	1	講義									1	半			
	システム制御群	メカトロニクス工学Ⅱ	1	講義									1	半			
		システム制御論	1	講義									1	半			
		知能制御論	1	講義								1	半				
	共通群	創造研究*	5	演習	1	通	1	通	1	通	1	通	1	通		*各学年毎に単位取得可(最大5単位)	
	開設単位計		12				1		1		1		4		5		
	修得単位計		0				0		0		0		0		0		
開設単位合計		102				12		13		17		35		25			
修得単位合計		90				11		12		16		31		20			

※ 特別学修専門として資格試験を単位として認めることがある。ただし、卒業要件単位には含まない。(詳細は別に定める)