

2026年度 カーロボAI連携大学院 修了要件

【修了要件】

- 1) 「自動車工学」、「知能・ロボット工学概論」、「AIセミナー」から **少なくとも1科目** を選択すること。
 - 2) さらに、単位互換選択科目群及び総合実習科目から6単位を修得すること。ただし、総合実習は2単位相当とする。
(総合実習は任意選択。ただし、選択した場合は必ず受講し、申請時以降の受講希望取消および授業科目との代替選択は認めない。)
- ※特定の科目群に偏らないように、複数の専門科目群から選択すること。
※関連分野毎に履修を推奨する科目を区分しているが、関連分野を問わず修得した科目は修了要件に含まれる。

| |
|---------|
| 九・生開講科目 |
| 九・戸開講科目 |
| 九・仮開講科目 |
| 北九大開講科目 |
| 早稲田開講科目 |

| | 自動車関連 | ロボット関連 | AI関連 | 学期 | 曜日 | 時限 | 補足 |
|------------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|-----|-------|-----------|
| 選択必修科目 | 自動車工学 | | | 1 | 月 | 3 | |
| | | 知能・ロボット工学概論 | 知能・ロボット工学概論 | 1 | 金 | 3 | (1-2Q) |
| | | AIセミナー | AIセミナー | 1 | 火 | 4-5 | (1-2Q) |
| 機械・制御系 | メカトロニクス制御 | メカトロニクス制御 | | 1 | 月 | 3-4 | (1Q) |
| | 機械力学特論 | | | 2 | 火 | 3 | |
| | システム工学特論 | システム工学特論 | | 1 | 木 | 2 | |
| | 設計工学特論 | 設計工学特論 | | 1 | 火 | 3 | |
| | 加工工学特論 | 加工工学特論 | | 1 | 月 | 3 | |
| | 機械要素設計特論 | 機械要素設計特論 | | 2 | 水 | 2 | |
| | 動的システム論 | 動的システム論 | | 1 | 火 | 4 | |
| | 信頼性工学 | 信頼性工学 | | 1 | 火 | 5 | |
| | 内燃機関概論 | | | 2 | 火 | 2 | |
| | 生産情報処理学特論 | | | 2 | 火 | 4-5 | (3Q) |
| | 自動車工学特論 | | | 2 | 木 | 3-4 | (3Q) |
| | | | ロボット運動学(1単位) | | 1 | 月 | 2 |
| 電気・電子系 | バイオマイクロデバイス | バイオマイクロデバイス | バイオマイクロデバイス | 1 | 月 | 1-2 | (1Q) |
| | マイクロ分析システム | マイクロ分析システム | マイクロ分析システム | 2 | 火 | 1-2 | (4Q) |
| | 計算知能ハードウェア概論 | 計算知能ハードウェア概論 | 計算知能ハードウェア概論 | 1 | 金 | 1-2 | (1Q) |
| | 半導体材料とデバイス | 半導体材料とデバイス | 半導体材料とデバイス | 1 | 月 | 3-4 | (2Q) |
| | | 組み込みハードウェア | 組み込みハードウェア | 1 | 木 | 4 | |
| | デジタル回路 | デジタル回路 | デジタル回路 | 2 | 水 | 2 | |
| | アナログCMOS回路 | アナログCMOS回路 | アナログCMOS回路 | 1 | 水 | 3 | |
| | 集積回路工学 | 集積回路工学 | 集積回路工学 | 2 | 火 | 2 | |
| | VLSI物理設計 | VLSI物理設計 | VLSI物理設計 | 2 | 金 | 2 | |
| | 半導体材料・デバイスの評価技術 | 半導体材料・デバイスの評価技術 | 半導体材料・デバイスの評価技術 | 1 | 木 | 4 | |
| | 集積システム実装概論 | 集積システム実装概論 | 集積システム実装概論 | 2 | 火 | 3 | |
| | 半導体MOSデバイスの物理と技術 | 半導体MOSデバイスの物理と技術 | 半導体MOSデバイスの物理と技術 | 2 | 木 | 2 | |
| 情報・機械学習系 | 機能材料学 | | | 1 | 金 | 4 | |
| | 薄膜プロセス工学 | | | 2 | 木 | 3 | |
| | 先端電気化学工学 | | | 1 | 金 | 4-5 | (1Q) |
| | センシング基礎特論 | センシング基礎特論 | | 1 | 火 | 6-7 | (1Q) |
| | | ニューラルネットワーク | ニューラルネットワーク | 1 | 金 | 4 | |
| | | 計算知能工学 | 計算知能工学 | 2 | 火 | 5 | |
| | | 確率論的機械学習 | 確率論的機械学習 | 1 | 金 | 1-2 | (2Q) |
| | | 頻度主義機械学習 | 頻度主義機械学習 | 1 | 火 | 1-2 | (2Q) |
| | | 視覚デザイン | 視覚デザイン | 2 | 月 | 3-4 | (4Q) |
| | | 脳型学習理論 | 脳型学習理論 | 1 | 水 | 1-2 | (2Q) |
| | | 数理モデル基礎 | 数理モデル基礎 | 1 | 月 | 3-4 | (2Q) |
| | | ソフトウェア工学特論 | ソフトウェア工学特論 | 2 | 木 | 3-4 | (4Q) |
| 単位互換選択科目群 | 組み込みソフトウェア | 組み込みソフトウェア | 組み込みソフトウェア | 1 | - | - | 集中 |
| | ソフトウェア工学概論 | ソフトウェア工学概論 | ソフトウェア工学概論 | 1 | 月 | 2 | |
| | 車載用知的情報処理 | 車載用知的情報処理 | 車載用知的情報処理 | 2 | 木 | 4-5 | (4Q) |
| | | 機能代行システムデザイン | | 1 | 木 | 1-2 | (2Q) |
| | 画像認識特論CR | 画像認識特論CR | 画像認識特論CR | 1 | 木 | 3-4 | (2Q) |
| | イメージ解析特論CR | イメージ解析特論CR | イメージ解析特論CR | 1 | - | - | 集中 |
| | デジタル画像処理特論CR | デジタル画像処理特論CR | デジタル画像処理特論CR | 2 | 月+金 | 月1+金1 | (4Q) |
| | 人間情報システム特論CR | 人間情報システム特論CR | 人間情報システム特論CR | 1 | 水+金 | 水3+金2 | (2Q) |
| | | スパースモデリング | スパースモデリング | 1 | 他 | 他 | 遠隔 |
| | 信号解析 | 信号解析 | | 2 | 火 | 3 | |
| | パターン認識応用 | パターン認識応用 | パターン認識応用 | 2 | 金 | 3 | |
| | 適応信号処理 | 適応信号処理 | 適応信号処理 | 1 | 火 | 3 | |
| 先端工学特論 | 先端工学特論 | 先端工学特論 | 2 | 火 | 4 | | |
| 画像情報処理 | 画像情報処理 | 画像情報処理 | 1 | 金 | 3 | | |
| パタン認識 | パタン認識 | パタン認識 | 2 | 金 | 3 | | |
| 総合実習科目 ※希望科目名を欄外に記入 | | @ホームサービスロボット製作 | @ホームサービスロボット製作 | | | | |
| | | BMI・ミニロボット設計 | BMI・ミニロボット設計 | | | | |
| | | 農業用ハウス環境制御総合実習 | 農業用ハウス環境制御総合実習 | | | | |
| | | AIミニロボット製作 | AIミニロボット製作 | | | | |
| | | 自律移動ロボット制御 | 自律移動ロボット制御 | | | | |
| | | 農業用トラクター自動運転 | 農業用トラクター自動運転 | | | | |
| | | 半導体・デバイス試作 | 半導体・デバイス試作 | 半導体・デバイス試作 | | | ※FAIS開講科目 |
| | | 半導体・デバイス試作ライトコース | 半導体・デバイス試作ライトコース | 半導体・デバイス試作ライトコース | | | ※FAIS開講科目 |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |

注:「半導体・デバイス試作ライトコース」は単位がなく、また、「半導体・デバイス試作」と「半導体・デバイス試作ライトコース」はどちらかしか履修することはできない。