

機械工学群（機械理工学専攻・マイクロエンジニアリング専攻・航空宇宙工学専攻）

I. 専攻別志望区分

(1) 教育プログラム

修士課程教育プログラム（2年）、および修士課程と博士後期課程を連携した前後期連携教育プログラム（5年）を設けている。前後期連携教育プログラムに関する詳細は本募集要項 11 頁「X 修士課程入学後の教育プログラムについて」、および工学研究科 HP（「工学研究科教育プログラム」<https://www.t.kyoto-u.ac.jp/ja/education/graduate/dosj69>）を参照すること。

教育プログラム	
修士課程	
前後期連携	高度工学コース
	融合工学コース

(2) 専攻別志望区分一覧

専攻	志望区分	研究内容	教育プログラム		
			前後期連携 (融合工学コース)*	前後期連携 (高度工学コース)	修士課程
機械理工学専攻	1	ヒューマンマシンシステム設計、システム工学、人間中心の自動化設計	a, f	任意の志望区分を選択できる	任意の志望区分を選択できる
	2	適応材料力学、先進材料強度学、複合材料工学、マイクロメカニクス	a, b		
	3	ナノ・マイクロ材料力学、微小材料強度学、ナノ構造体・薄膜、マルチフィジックス	a, b		
	4	流体混合、反応・伝熱制御、機能性流体熱輸送解析、熱流体・生物流体計測、粒子・細胞マニピュレーション	a, c, g		
	5	流体力学、乱流、波動、粒子運動、高速数値計算	a		
	6	熱工学、エネルギー変換、反応を伴う熱・物質・電荷輸送、可視化と計測、数値解析	a		
	7	分光計測学、プラズマ診断、レーザー計測	a, b, c, d, f, g		
	8	材料力学・強度学、材料物性、複合物理現象、ナノ・量子物質、計算科学・計算力学	a, b		
	9	熱力学、伝熱学、熱流体力学、燃焼工学、環境工学	a, d		

専攻	志望区分	研究内容	教育プログラム		
			前後期連携 (融合工学コース)*	前後期連携 (高度工学コース)	修士課程
機械理工学専攻	10	メカニズム・機構学、ロボット機構、乗り物、移動ロボット、直感的操作、ロボット操作	a, f	任意の志望区分を選択できる	任意の志望区分を選択できる
	11	ロボット工学、制御工学、メカトロニクス	a, f, g		
	12	機械機能要素工学、トライボロジー、表面・界面創成	a, b, f		
	13	材料工学、材料照射効果、格子欠陥、極限材料、陽電子消滅分光	a, b		
	14	セラミックス結晶、金属結晶、アモルファス物質、宇宙惑星物質、構造解析、量子ビーム応用	a, b		
	15	ナノ・マイクロ加工、ナノ・マイクロデバイス、量子センサ、1分子計測、生体模倣システム	a, c, f, g		
マイクロエンジニアリング専攻	16	最適システム設計、生産システム、コンピュータ援用設計・生産・解析	a, f		
	17	臓器モデルチップ、生体分子ナノシステム創製、ナノ・マイクロ加工、ナノ・マイクロ流体、バイオMEMS/NEMS	a, c, f, g		
	18	ナノ・マイクロシステム、材料・加工・実装、センサ、アクチュエータ、ナノ構造物理	a, c, f, g		
	19	量子ビーム工学、表面・界面物性	a, b		
	20	複雑適応システム、アクティブマター、生物物理学、計算力学	a, b, c		
	21	ナノ形態制御、ナノ粒子、ナノワイヤ、光機能デバイス、マイクロ熱流体工学	a, b, d		
	22	計測工学、精密加工学、加工の知能化、制御理論応用	a, f		
	23	メカノバイオロジー、生体組織・細胞力学、計算力学、1分子力学計測	a, c, f, g		
航空宇宙工学専攻	24	航空宇宙システム、力学・制御・設計、運動知能、羽ばたき飛翔、宇宙ロボット・歩行ローバ	a, f		
	25	流体力学、高速空気力学、分子気体力学	a		
	26	非平衡流体力学、希薄気体力学	a		
	27	電離気体・反応性気体工学、プラズマ理工学、プラズマプロセス工学、宇宙推進工学	a, b		
	28	システム制御理論、最適制御、非線形制御、システム同定、統計的学習、航空宇宙システム	a, f		
	29	弾性波動、非破壊評価工学、複合材料・構造、動的破壊力学	a		

*前後期連携教育プログラム（融合工学コース）の対応

- a. 応用力学分野
- b. 物質機能・変換科学分野
- c. 生命・医工融合分野
- d. 融合光・電子科学創成分野
- e. 人間安全保障工学分野
- f. デザイン学分野
- g. 総合医療工学分野

※各分野の詳細は、工学研究科 HP（「工学研究科教育プログラム」
<https://www.t.kyoto-u.ac.jp/ja/education/graduate/dosj69>）参照

II. 募集人員

機械工学群（機械理工学専攻・マイクロエンジニアリング専攻・航空宇宙工学専攻） 若干名

III. 出願資格

本募集要項4頁「II-i 出願資格」に記載の条件を満たし、指導予定教員と事前に十分面談を重ね、受入推薦書を交付された者。事前コンタクトにおいては、指導予定教員が志願者の希望する学習・研究内容と、指導予定教員の研究活動との整合性の有無を判断する。さらに、修士課程入学後の学習・研究活動を円滑に進めるため、志願者と指導予定教員のディスカッションを通じて研究計画を出願前に明確化する。なお、本機械工学群では、日本の大学を卒業した留学生（卒業見込みを含む）は、8月に実施の試験を受験することを強く推奨する。その他の留学生は、本試験を受験することを強く推奨する。ただし、いずれの留学生も出願に先立って、下記のVI.(3)まで必ず詳細を問い合わせること。

IV. 学力検査日程

2月14日（火）	10:30～12:30 専門科目	15:00～ 口頭試問
----------	---------------------	----------------

※ 試験場は桂キャンパスCクラスターである。詳細は受験票送付時に通知する。

V. 入学試験詳細

(1) 配点と選考方法

科目	配点
英語	120点
専門科目	240点
口頭試問	240点
合計	600点

専門科目に関する筆記試験、英語に関する TOEFL テストの成績および口頭試問により決定する。

(2) その他

(a) 科目について

(i) 英語

筆記試験は行わず、TOEFL テストの成績（120 点満点）で代用する。TOEFL 成績の提出方法その他については、下記の項目 (d) および VI. (2) を参照のこと。

(ii) 専門科目

機械力学、流体力学、熱力学、材料力学から出題する。

(iii) 口頭試問

専門学識、志望理由、研究計画等に関する口頭試問を行う。

受験者が口頭試問の研究計画を指導予定教員と打ち合わせすることを妨げない。口頭試問において受験者が説明する研究計画が、事前コンタクトにおいて指導予定教員とディスカッションした内容と一致するように指導する。

(b) 合格者の決定法

(i) 原則として、総得点が 300 点以上の者を有資格者とする。

(ii) 有資格者の成績上位の者から合格者を決定する。

(c) 学力検査に関する注意事項

(i) 試験室については桂キャンパスCクラスターC3棟1階（b棟）掲示板に2023年2月6日（月）より掲示する。

- (ii) 試験開始 20 分前までに試験室に入室すること。
 - (iii) 試験開始後 30 分以上遅刻した者の入室は認めない。
 - (iv) 試験開始後の途中退室は認めない（用便等、一時退室を特別に認める場合を除く）。
 - (v) 時計を持ち込んでよいが、計時機能のみを有するものに限る。
 - (vi) 辞書、電卓、およびこれらに類するものの使用は認めない。
 - (vii) 携帯電話等の電子機器類は、なるべく試験室に持ち込まないこと。持ち込む場合には、電源を切り、かばんにしまって所定の場所に置くこと。身につけている場合、不正行為と見なされることがあるので注意すること。
 - (viii) その他の注意は試験室にて与える。
- (d) TOEFL 成績の提出について
- (i) 2021 年 2 月 14 日以降に受験した TOEFL-iBT の成績を有効とする。以下の項目 (ii) および (iii) の手続きにより成績を提出すること。提出がない場合は英語の得点が 0 点となる。TOEFL-ITP の成績は受け付けない。TOEFL の受験後、TOEFL 実施機関のホームページで成績を確認できるまでに 2 週間程度、Institutional Score Report が指定送付先に到着するまでに 6~8 週間程度かかるとされている。到着が遅れる場合もあるので、十分な時間的余裕を持って TOEFL を受験すること（新型コロナウイルス感染症拡大の影響に伴う特別措置について、viii を参照）。なお、Test Date Scores のみを利用する。
 - (ii) 受験した TOEFL テストの Test Taker Score Report のコピーを提出すること（TOEFL 実施機関のウェブサイトの個人ページからダウンロードが可能な PDF 形式の Test Taker Score Report を印刷したものでも良い）。
 - (iii) 受験した TOEFL テストの Institutional Score Report が 2023 年 2 月 13 日(月)までに機械工学群に届くように、出願者の責任において TOEFL 実施機関に送付依頼の手続きを取ること。Institutional Score Report の送付依頼の際には、送付先のコード (Institution Code) として「B431」を指定すること（Institution Code が「B431」と指定されていれば、Department Code はどのように指定されていても良い）。送付依頼手続きは、TOEFL テスト申込時のほか、申込後や TOEFL テスト受験後にも可能であるので、TOEFL 実施機関に確認すること。なお、原則 Institutional Score Report の到着の有無についての問い合わせには、回答しない。
 - (iv) Institutional Score Report の京都大学の Institution Code 「9501」への送付は認めない。既に TOEFL を受験し、Institutional Score Report を Institution Code 「9501」に送付済みの場合でも、必ず「B431」に再度送付依頼の手続きをとること。
 - (v) 提出された Test Taker Score Report のコピーに記載の情報をもとに、Institutional Score Report で確認された成績を英語の点数とする。
 - (vi) 英語を母国語とする受験者は、「英語を母国語とする旨の宣誓書」（様式 2）の提出により TOEFL 成績の提出を免除することがある。免除を受けようとする場合には、予め下記の VI. (3) に詳細を問い合わせること。
 - (vii) 受験資格により TOEFL を受験することが困難な場合は、下記の VI. (3) まで連絡すること。
- <参考> TOEFL に関するホームページ：
- <https://www.toefl-ibt.jp/index.html>
 - <https://www.ets.org/toefl>
- (viii) 新型コロナウイルス感染症拡大の影響に伴う特別措置：TOEFL-iBT (Special) Home Edition の成績も有効とする。Institutional Score Report の送付依頼が正しくなされ、(iii) に記載の期日までに届いていない場合には、提出された Test Taker Score Report のコピーに記載の成績を英語の点数とする。ただし、スコアの数字を改ざんしたことが明らかになった場合、入学後でも、遡って入学を取り消す。今後の新型コロナウイルス感染症拡大等の状況に応じて、追加の特別措置を取ることがある。

VI. 出願要領

(1) 志望区分の申請

インターネット出願システムの志望情報入力画面で志望順に志望区分を選択すること。

(2) 機械工学群に提出する書類

本募集要項 6 頁「Ⅲ. 出願要領」に記載の工学研究科に提出する出願書類の他に、以下の書類 (a)、(b)、(c) を 2023 年 1 月 31 日 (火) 午後 5 時までに、下記(3)の提出先に提出または送付 (必着・書留便) すること。工学研究科に提出する出願書類とは提出先が異なるので注意すること。
※2023 年 1 月 29 日 (日) 以前の日本の発信局消印がある書留速達郵便に限り、期限後に到着した場合においても受理する。

※様式は工学研究科ホームページからダウンロードすること。

(a) 教育プログラム志望調書 (様式 1)

(b) TOEFL 成績に関する提出書類

項目 V. (2) (d) に記載の TOEFL テストの Test Taker Score Report のコピー (Institutional Score Report については、項目 V. (2) (d) に指定した方法で機械工学群への送付手続きを済ませておくこと)

(c) 志望する指導教員調書 (様式 3)

志望する指導予定教員の確認印 (署名) を得たものを提出すること。(コピー可)

事前コンタクトにおいては、指導予定教員が志願者の希望する学習・研究内容と、指導予定教員の研究活動との整合性の有無を判断する。

(3) 提出先・問い合わせ先

〒615-8540 京都市西京区京都大学桂

京都大学大学院工学研究科 C クラスター事務区教務掛 (機械工学群)

電話 075-383-3521 E-mail: 090kckkyomu2@mail2.adm.kyoto-u.ac.jp

参照: <https://www.me.t.kyoto-u.ac.jp/ja/admission/exam>

VII. 入学後の教育プログラムの選択

入試区分「機械工学群」の入試に合格することにより、入学後に履修できる教育プログラムは下記のとおりである。

博士課程前後期連携教育プログラム 融合工学コース (a. 応用力学分野、b. 物質機能・変換科学分野、c. 生命・医工融合分野、d. 融合光・電子科学創成分野、f. デザイン学分野、g. 総合医療工学分野)

博士課程前後期連携教育プログラム 高度工学コース (機械理工学専攻、マイクロエンジニアリング専攻、航空宇宙工学専攻)

修士課程教育プログラム 機械理工学専攻、マイクロエンジニアリング専攻、航空宇宙工学専攻

各教育プログラムの詳細及び各融合工学コースの内容については、工学研究科 HP (「工学研究科教育プログラム」<https://www.t.kyoto-u.ac.jp/ja/education/graduate/dosj69>) および下記項目 VIII を参照すること。いずれのプログラムを履修するかは、教育プログラム志望調書 (様式 1) にもとづき、出願の段階で選択する。なお、前後期連携教育プログラムを志望する場合は志望区分の予定教員の内諾が必要である。教員が不明の場合やその他不明なことがあれば、上記 VI. (3) まで問い合わせること。

VIII. 教育プログラムの内容について (高度工学コース・修士課程教育プログラム)

【高度工学コース】

○機械理工学専攻

機械工学の対象はミクロからマクロにわたる広範囲な物理系であり、現象解析・システム設計か

ら製品の利用・保守・廃棄・再利用を含めたライフサイクル全般にわたります。本専攻は、それらの科学技術の中核となる材料・熱・流体等に関する力学（物理）現象の解析および機械システムの設計論に関する教育・研究を行います。未知の局面において、従来の固定観念や偏見にとらわれない自由で柔軟な発想とダイナミックな行動力を有するとともに、機械工学の基礎となる幅広い学問とその要素を系統的に結びつけるシステム設計技術を融合させることができ、かつ、新しい技術分野に果敢に挑戦する、研究者・技術者群のリーダーを育成します。

○マイクロエンジニアリング専攻

微小な機械システムは 21 世紀における人間社会・生活に大きな変革をもたらす原動力です。また、生体は最精密な微小機械の集合です。本専攻は、それらのシステム開発の基礎となる微小領域特有の物理現象の研究をはじめ、微小機械に特有の設計・制御論に関する研究・教育を行います。ナノ・マイクロエンジニアリングのみならず医学・生命科学分野をはじめとする多くの分野に関連することから、本専攻では、機械工学を取り巻く異分野との融合領域における研究者・技術者を育成します。

○航空宇宙工学専攻

宇宙は 21 世紀における最大のフロンティアであり、自由な飛行は時代を超えた人類の夢です。その開発と実現を担う航空宇宙工学は、未知なる過酷な環境に対峙する極限的工学分野であり、機械系工学の先端知識を総合した革新的アイデアを必要とします。本専攻は、革新的極限工学としての航空宇宙工学に関する研究とその基礎となる教育を行います。近年の先端工学の発展には、その高度化・複雑化に伴い、従来の工学分野の融合と新分野の創成が不断に求められています。機械系工学群として提供されるより広く多彩な科目およびセミナー科目においてさらに研鑽を深め、より広い視野とより自在で積極的な思考力・応用力をあわせもつ航空宇宙工学分野の高レベルの研究者・技術者を育成します。

【修士課程】

○機械理工学専攻

機械工学の対象はミクロからマクロにわたる広範囲な物理系であり、現象解析・システム設計から製品の利用・保守・廃棄・再利用を含めたライフサイクル全般にわたります。本専攻は、それらの科学技術の中核となる材料・熱・流体等に関する力学（物理）現象の解析および機械システムの設計論に関する教育・研究を行います。本プログラムでは、機械工学およびその基礎工学の研究者・技術者として、学問分野、産業界、社会で求められているニーズに応えるべく、基本的な機械工学およびそれに関連する基礎工学の学理を習得することを目的とし、深い洞察力と知的蓄積を背景にした豊かな創造力を有する研究者・技術者を養成します。

○マイクロエンジニアリング専攻

微小な機械システムは 21 世紀における人間社会・生活に大きな変革をもたらす原動力です。また、生体は最精密な微小機械の集合です。本専攻は、それらのシステム開発の基礎となる微小領域特有の物理現象の研究をはじめ、微小機械に特有の設計・制御論に関する研究・教育を行います。ナノメートルオーダーに代表される微小領域特有の物理現象を解明し、ナノ材料・ナノ構造の作製・加工からマイクロメートルオーダーの微小な機械の構造および機構の作製をはじめ、微小機械システムの設計および開発等の広範囲な分野に通用する能力を有する、研究者・技術者を養成します。

○航空宇宙工学専攻

宇宙は 21 世紀における最大のフロンティアであり、自由な飛行は時代を超えた人類の夢です。その開発と実現を担う航空宇宙工学は、未知なる過酷な環境に対峙する極限的工学分野であり、機械系工学の先端知識を総合した革新的アイデアを必要とします。本専攻は、革新的極限工学としての

航空宇宙工学に関する研究とその基礎となる教育を行います。航空宇宙工学に関する技術的知識の習得よりも基礎学力向上のための教育を重視し、工学基礎全般にわたって十分な基礎学力とそれらを自在に使いこなす豊かな思考力と応用力・創造力を有し、航空宇宙工学をはじめとした先端工学の分野の進歩発展に貢献し先導できる研究者・技術者を育成します。

IX. 教員・研究内容説明書

(機械理工学専攻)

研究内容	区分
機械システム創成学研究室 (中西講師) (1) 輸送機械・生産機械における人間と自動化の協調系設計 (2) 無人航空機の自律制御とその安全防災活動への適用 (3) 複合機能を有する機械製品のユーザビリティ設計 (4) 産業用ロボットの教示作業支援技術 (5) 身体運動の観察時系列データからの運動状態・行動意図の推定	1
適応材料力学研究室 (西川准教授) (1) 材料力学と異分野の融合による先進複合材料のメソスケール構造制御と高性能化 (2) 先進複合材料の固体力学と破壊力学 (3) 航空機用高剛化複合材の破壊力学特性発現機構のメソメカニクス (4) 先進複合材構造の設計・製造と最適成形法に関する基礎科学 (5) 複合材料の破壊機構解明や構造健全性評価のための理論の展開	2
固体力学研究室 (平方教授・松永助教) (1) ナノ・マイクロスケールの材料強度と材料力学 (2) 電子によるリライタブル材料強度の物理学 (3) ナノ構造体・薄膜に対する機械的特性評価実験法の開発 (4) 高強度・高機能ナノ構造材料の創製 (5) 力学と他の物理現象のマルチフィジックス	3
熱材料力学研究室 (巽准教授・栗山助教) (1) 伝熱現象解明のための熱移動量評価と制御 (2) 機能性流体流れの混合および伝熱の特性制御 (3) マイクロ流体デバイス創製のための熱流動解析と計測 (4) 血液流れと生体に関する熱科学と計測技術の開発 (5) 細胞特性を評価するためのセンシングと分取技術	4
流体物理学研究室 (花崎教授・沖野講師) (1) 流体運動の基本メカニズム (2) 乱流と物質輸送 (3) 水面波、表面張力波、成層流体や回転流体中の内部波 (4) 流体中の粒子運動 (5) スーパーコンピュータによる高速計算とアルゴリズム開発	5
熱システム工学研究室 (岩井教授・岸本准教授) (1) 3次元ナノ構造イメージングに基づく機能性多孔質体の最適化 (2) 燃料電池・二次電池内の熱・物質・電荷輸送現象に関する研究 (3) 触媒反応(改質/燃焼)を伴う輸送現象の解明と制御 (4) 熱流動場の計測・可視化・シミュレーション (5) エネルギーの変換・貯蔵に関する新コンセプトの創出と検証	6
光工学研究室 (蓮尾教授・四竈准教授・クズミン講師) (1) 分光手法・レーザー計測法の開発 (2) 各種プラズマの分光診断・計測 (3) 固体の破壊発光の分光診断 (4) 吸収・発光・散乱スペクトルを利用したセンサー開発 (5) 位相制御を用いた波面補償光学	7

研究内容	区分
材料物性学研究室 (嶋田教授) (1) 材料強度・破壊現象の根源的解明と理論限界強度を超えた「超理想強度材料」の理論探索 (2) 物質中での力学-電気-磁気複合物理現象の解明と新機能開発 (3) 「最も小さな機械」の探求：極限ナノ・量子スケールでの機械駆動原理とその力学設計 (4) 材料科学の理論・ソフトウェア開発とスーパーコンピュータを用いた材料物性予測 (5) 次世代社会の基盤技術を実現する先端量子材料の科学	8
熱物理工学研究室 (黒瀬教授・松本准教授・若林助教・ピライ助教) (1) 固体・流体の熱力学性質・輸送性質・ふく射性質の研究 (2) 乱流燃焼機構の解明とモデリング (3) 混相流に関する運動量・熱・物質の移動現象の解明とモデリング (4) マイクロスケール輸送現象・界面現象の解明とモデリング (5) スーパーコンピュータを用いた大規模数値シミュレーション	9
機構運動工学研究室 (小森教授・寺川助教) (1) ロボット用メカニズム(機構・からくり)の開発・設計 (2) ビークル/乗り物、搭乗型モビリティ、パーソナルモビリティ (3) 移動ロボット、搭乗型ロボット、ライディングロボティクス (4) 直感的操作実現システム、ロボット操作、人の身体の動作特性 (5) 自動車用機構・トランスミッション、アクチュエータの開発・設計、デザイン論	10
メカトロニクス研究室 (遠藤准教授) (1) 自律移動ロボットの群制御およびナビゲーション (2) 触力覚提示技術の開発と応用 (3) 最先端制御理論のロボットへの応用 (4) 生物の運動知能の理解と機械システムによる実現 (5) レスキューロボットシステム	11
機械機能要素工学研究室 (平山教授・安達助教) (1) 機械要素の高効率化・高機能化に向けた最適設計指針の提示 (2) 低摩擦摺動を可能とする材料/潤滑油/摺動面形状の開発と評価 (3) ナノ/メゾ/マクロを繋ぐ表面・界面のトライボロジー特性計測 (4) トライボロジー現象の基礎的解明に向けた表面・界面分析手法の確立 (5) 量子ビームを用いた表面・界面のメカノオペランド分析	12
粒子線材料工学研究室(複合原子力科学研究所) (木野村教授・徐准教授・藪内助教) (1) 高エネルギー粒子による材料の照射損傷発達過程の実験的・理論的研究 (2) 先端材料中の格子欠陥の生成とその挙動の解明 (3) 陽電子消滅分光法を用いた材料分析と分析装置開発 (4) 原子炉、核融合炉用材料開発 (5) 照射効果を用いた材料改質法の研究	13
量子ビーム物質解析学研究室(複合原子力科学研究所) (奥地教授・小野寺助教・梅田助教) (1) 結晶・アモルファス物質の原子配列の解析と物性起源の解明 (2) 結晶・アモルファス物質の原子・ナノスケールダイナミクスの研究 (3) 宇宙、惑星、地球、環境に存在する結晶・アモルファス物質の合成と解析 (4) 高温及び高圧力状態の発生、計測、制御 (5) 中性子線、X線、電子線、ハイパワーレーザーによる先端物質計測技術の研究開発	14
機能創成デバイス工学研究室 (平井講師) (1) ナノ・マイクロデバイスの設計論と3次元微細加工技術 (2) 高性能チップスケール原子デバイスの開発 (3) オンチップ量子センシングデバイスの創製 (4) センサ・マイクロ流体技術を利用した生体模倣システムの創製 (5) 膜タンパク質の機能制御機構を解明する1分子動態計測技術	15

(マイクロエンジニアリング専攻)

研究内容	区分
構造材料強度学研究室 (泉井教授・林講師) (1) 複合領域および複合物理問題の最適システム設計 (2) 形状・トポロジー最適化 (3) 機械製品・生産システムの構想設計法 (4) ユニバーサルデザイン (5) サステナブルエンジニアリング	1 6
ナノメトリックス工学研究室 (横川教授・藤本助教) (1) 生体分子・細胞計測のためのマイクロ・ナノシステムの設計と加工に関する研究 (2) オンチップ血管網を用いた腫瘍微小環境形成過程の再現と解明 (3) ヒトiPS細胞由来オルガノイドを用いた脳・腎臓の臓器モデル創製と創薬応用 (4) SARS-CoV-2感染モデルを用いた上皮-内皮組織間の相互作用の解明 (5) 機械学習を用いた血管網形成および生体分子モーターの集団運動解明	1 7
ナノ・マイクロシステム工学研究室 (土屋教授・廣谷准教授・パネルジー講師) (1) ナノ・マイクロシステムのための加工プロセス・実装技術 (2) ナノ・マイクロ材料およびデバイス・システムの信頼性評価 (3) 高機能マイクロセンサ・アクチュエータ (4) ナノ・マイクロ共振子を用いた物理リザバコンピューティング (5) ナノ空間におけるエネルギーキャリア輸送・変換の計測と制御	1 8
ナノ物性工学研究室 (中嶋准教授) (1) 量子ビームと固体表面の相互作用に関する研究 (2) 高分解能イオン散乱分光法の開発と応用に関する研究 (3) 高速クラスターイオンと物質の相互作用およびその応用に関する研究 (4) 透過型二次イオン質量分析を用いた新しいイメージング質量分析法の開発 (5) 高速重イオンを用いた高感度二次イオン質量分析法の開発	1 9
生命数理科学研究室 (井上教授・瀬波講師) (1) 複雑適応システムの構造と発展の理論 (2) 生きものらしさが現れるダイナミクスの解明 (3) 生命システムの制御機構の解明 (4) 生物の形態形成の数理モデリングと工学応用 (5) 計算科学に基づいた量子現象の基礎理論の探求と工学応用手法の開発	2 0
マイクロ加工システム研究室 (鈴木教授・名村准教授) (1) 物理的な自己組織化法によるナノ形態の制御に関する研究 (2) 形態を制御したナノ粒子・ナノワイヤの形成と応用に関する研究 (3) ナノ形態を制御した多層膜による光機能性の創出とその応用に関する研究 (4) ナノ形態制御表面を利用したふく射・吸収の制御に関する研究 (5) 光熱変換薄膜を利用したマイクロ熱流体現象に関する研究	2 1
精密計測加工学研究室 (松原教授・河野准教授) (1) 工作機械の運動誤差の計測と補正 (2) 超精密計測加工システムの開発 (3) 切削加工プロセスのモデル化とデザイン (4) 機械要素の剛性、摩擦のモデル化 (5) 加工機の動的設計	2 2
バイオメカニクス研究室 (医生物学研究所) (安達教授・亀尾助教・牧助教) (1) 力学環境に応じたリモデリングによる骨の構造と機能の適応メカニズムの解明 (2) 連続体力学モデリングに基づく脳の形態形成過程の再現と予測 (3) 骨細胞の力学刺激感知における力学-生化学連成メカニズムの解明 (4) 接着場とのインタラクションにより誘導される多細胞組織形成のメカニズム解明 (5) クロマチンのナノ力学動態を介した遺伝子転写メカニズムの解明	2 3

(航空宇宙工学専攻)

研究内容	区分
航空宇宙力学研究室 (泉田教授) (1) 航空宇宙システムのダイナミクス、制御、システム設計 (2) 力学的理解と動物の運動知能理解に基づく制御・運動生成・知能化 (3) 羽ばたき飛翔の観測・数値計算による運動知能の解明、実現、設計 (4) 宇宙ロボット、歩行ローバ・ロボットのダイナミクスと知的制御と知能や技能の自律的な学習 (5) 将来航空宇宙機(ソーラーセイル等の大型構造も含む)のダイナミクスとシステム設計	2 4
流体力学研究室 (大和田教授・杉元講師) (1) 衝撃波を伴う高速気流解析 (2) 希薄大気中の高速飛翔体の空気力学 (3) 非圧縮性流体の漸近的数値解法 (4) 低圧あるいはマイクロな系の流体挙動の数値解析 (5) 分子気体効果を利用した気体分離システムの試作研究	2 5
流体数理学研究室 (高田教授・初鳥助教) (1) 運動論方程式に基づく流体中の非平衡現象の数理解析とシミュレーション (2) 非平衡流体における相反性の理論とその応用 (3) すべり流(希薄気体効果)の理論とその応用 (4) 相変化の非平衡動力学とそれによる気体力学の拡張 (5) 多孔体内気体輸送の運動論モデリング	2 6
推進工学研究室 (江利口教授・占部助教) (1) プラズマと固体・薄膜・微粒子表面との物理的・化学的相互作用に関する研究 (2) 固体表面及び微細構造内におけるプラズマからの粒子輸送・輻射輸送・電荷蓄積に関する研究 (3) プラズマプロセス(微細加工、薄膜形成、表面改質)の高精度化とデバイス高信頼性化に関する研究 (4) 宇宙推進工学、特に電気推進器の高信頼性化に関する基礎研究 (5) 宇宙マイクロ・ナノ工学の創成(超小型推進、高機能材料・デバイスなど)に関する研究	2 7
制御工学研究室 (藤本教授・丸田准教授) (1) 最適制御・非線形制御などのシステム制御理論 (2) 宇宙機の姿勢制御・軌道生成 (3) 統計的学習・確率制御理論 (4) 制御系設計のためのシステム同定 (5) データ駆動型制御系設計	2 8
機能構造力学研究室 (琵琶教授・石井助教) (1) 複雑な微視構造・界面を有する固体における弾性波伝搬挙動の解析 (2) フォノンニック結晶・音響メタマテリアルによる弾性波機能構造の解析 (3) 非線形超音波特性に着目した欠陥・損傷の非破壊評価 (4) 超音波スペクトロスコーピーによる航空機構造用複合材料の特性評価 (5) 高速き裂進展における動的不安定性の解析	2 9