

到達目標	レベル3	レベル2	レベル1	備考
1. センシング、モータ駆動、およびマイコン制御などロボットに使われるハードウェア技術を理解できる。(F,G)	センシング、モータ駆動、およびマイコン制御などロボットに使われるハードウェア技術を正しく説明できる。	センシング、モータ駆動、およびマイコン制御などロボットに使われるハードウェア技術を説明できる。	センシング、モータ駆動、およびマイコン制御などロボットに使われるハードウェア技術を理解している。	
2. マイコン(PIC)のプログラミング技術を修得できる。(F,G)	マイコン(PIC)のプログラミング技術を習得し、工夫をすることができる。	マイコン(PIC)のプログラミング技術を習得している。	マイコン(PIC)のプログラミング方法を知っている。	
3. ロボットの制御アルゴリズムを設計・開発する能力を身につけることができる。(F,G,H)	ロボットの制御アルゴリズムを設計・開発する能力を正しく身につけ、工夫をすることができる。	ロボットの制御アルゴリズムを設計・開発する能力を正しく身につけている。	ロボットの制御アルゴリズムを設計・開発する能力を身につけている。	
4. 電子回路やプログラミングなどの技術と、ロボット工学や制御工学などの関わりを理解できる。(H)	電子回路やプログラミングなどの技術と、ロボット工学や制御工学などの関わりを正しく説明できる。	電子回路やプログラミングなどの技術と、ロボット工学や制御工学などの関わりを説明できる。	電子回路やプログラミングなどの技術と、ロボット工学や制御工学などの関わりを理解している。	

※原則として、全ての到達目標に対してレベル1以上を合格とします。

■学位授与の方針

F. 【コミュニケーション力】

論理的思考に基づいた、日本語による記述力、口頭発表力、討議能力、企画提案力、技術文書（和文、英文）の読解能力、外国語によるコミュニケーション能力を身に付けている。

G. 【協働を通じた自己管理能力】

多様な他者との協働の中で自己の役割を認識、表現し、自己管理をする力を身に付けている。

H. 【未来志向力】

情報通信技術（ICT）の発展と裾野の広がりに関心を持ち、グローバルな視点で主体性と協調性をもって課題を発見し、解決策を提案できる技能と実践力を身に付けている。