※ハイライトが今月説明です。　　180201 教務資料

HWＩＰ企画運営委員会　教務報告

- **１年**
  - HW セミナー：春の合宿（３日）　＋　ラボローテ（1 日ｘ３）
    - ➔ 2018 年度の合宿は４月 13(金)～15(日)。阪大他 LP や他大学 LP も声はかけたいです。
  - 基礎論Ｉ・II：特任座学（前期・後期、各金曜１コマｘ15）基礎ライティング含む
    - ➔ 今年はこれまでの組み合わせで、座学→GW→学生プレゼン。
  - 領域基礎研究：ラボでの専門研究　＋　イノベーション入門
    - → イノベ入門：Clic 産学講義　＋　企業訪問　＋　ｲﾉﾍﾞｰｼｮﾝｱｲﾃﾞｱﾌﾟﾚｾﾞﾝ（座学２日＋企業訪問１日）
    - ➔ 来年度も同様。
  - 創出論：オムニバス講義（後期　金曜２コマｘ８）
    - ➔ 終了。追加講義 3/1。産共の広報誌で宣伝。再来年以降は・・・？
- **２年**
  - 融合領域研究：ラボでの専門研究　＋　アウトリーチ
    - → アウトリーチ：未来館座学と学内＋市内駅構内/産学 OACIS での実践（座学１日＋実践２日）
    - ➔ 来年度も同様。もしかしたら高校に行くかも。
- **３年以降**
  - プロジェクト研究：融合研究に属する（グラントで PI を行うと PI 研究の単位も追加）
    - ➔ ３年次。提案書済。教員認定済。書類合格。面接合格(RQE 下記)。
  - 実践演習：参画企業による講義
    - ➔ ３年次。産連担当。
  - インターン・HW 価値創造：国内３ヶ月以上、海外 1.5 ヶ月以上、ただし通勤期間は 2/3 でも良い。
    - ➔ 新規講義を開始。
- **審査など**
  - 学生アドバイザリ：８月ごろメンタリング、11 月ごろ評価。　→今年度もありがとうございました。
  - GPI スキル診断：毎年秋に実施　→増澤先生・首藤先生担当
  - Pre-QE：１年次 12 月　→選抜委員会担当
  - R-QE：３年次１月　→全員合格で進めたい（ただし一名は警告・激励で様子見を継続）→資料
  - 最終試験：公聴会は５年次１月（R-QE と同時）　→全員合格予定で進めたい→資料。

- **その他**
  - 学生企画：　→今月は無し。
  - HW 教員セミナー：　→今月は無し。
  - 国際交流：　→今月は無し。
  - 産学交流：　→今月は無し。
  - 改善など：　→ 新規講義（HW 価値創造：事業家活動、インターンと選択必修）→資料。
    D で何か、と意見有。
  - 事後評価にむけて：　→MURC によるアンケート実施中。ヒアリングへ。

※ 講義の流れ

研究：領域基礎（１年）→融合領域（２年）→プロジェクト研究（３年）→PI 研究（４年）

産業：入門（１前）→創出論（１後）→アウトリーチ（２年）→実践演習（３年）・インターン（３年）

※ 各カリキュラム説明やイベント詳細は HP 右上の履修生専用ページにおいています。

http://www.humanware.osaka-u.ac.jp/student-only/

ヒューマンウェア価値創造実践 // Humanware innovation activity

- 単位
  - 選択必修（インターンシップまたは本科目の単位を取得すること）
- 授業の目的と概要
  - 事業化を通した新しい価値創造の能力獲得を目的として、ビジネスプランモデルの作成から事業化までの活動を実際に行うことで、自身のアイデアを社会にて具現化できるようになる。
- 学習目標
  - 実践を通して以下のようなことができる資質を身に付ける。
    - 自身の強い価値観に基づいて自身を活発に突き動かすことができる
    - 難しい問題に勇気をもって正対することができる
    - 強い忍耐力をもって種々の予測不能な困難を乗り越えることができる
    - 常識にとらわれずに現在に存在しない未来ビジョンを描くことができる
    - ビジョンの中において自身の役割に焦点をあてることができる
    - 様々な知識とアイデアを組み合わせてビジネスプランを作成することができる
    - プランの妥当性を評価し社会への影響を想像することができる
    - 目的を具現化するためにモノやコトをデザインすることができる
    - 限られたお金を回して経営することができる
    - 限られた時間を有効に使い運営することができる
- 授業計画
  - １．アンケートに回答（２年生の期末～３年生の最初）
  - ２．履修
    - 低学年の先取りや最終学年での履修も可能
  - ３．申請書等提出
    - 申請書（報告書も）には指導教員による認定が必要。
    - 状況により事後提出を認める場合もある（別途履修申請）。
  - ４．活動実施
    - 活動は以下のようなものであること
      - 自身の起業による就業活動
      - 国などが企画する事業化に関連するプロジェクトでの活動
      - その他、プログラムが認める事業化に関連する新しい価値創造の活動
    - 活動内容は以下のようなものであること
      - 活動期間が３ヶ月以上（３分の１以下の準備期間をみとめる）
      - 経営や就業活動の証拠があるもの
        - 確定申告の必要がある収支を含む活動
        - プロジェクトの委託組織などへの報告がある活動
        - その他、活動内容の報告義務を伴うもの
  - ５．レポート提出
  - ６．プレゼンテーション
- 成績評価
  - 合否判定
- キーワード
  - イノベーション、ビジネスプラン、事業化、起業、経営、アントレプレナーシップ、プロダクトデザイン、新価値創造

研究科	学生氏名	博士論文タイトル	融合研究タイトル
情報	藤井　祥平	A study on dynamic path provisioning for space division multiplexed optical networks	Sense of Self-agency in Sharing Conversational Experiences Between Agents and Human Users
情報	徳山　健斗	Genome-scale metabolic design for improved target production of Escherichia coli based on flux balance analysis	Metabolic profiling of Thermus thermophilus HB8 reveals distinct metabolic states depend on temperature
情報	水内　良	Adaptation, diversification, and increase in complexity of an artificial RNA genome replication system	Discovery of an Earliest-Stage “Mystery Circle” and Development of the Structure Constructed by Pufferfish, Torquigener albomaculosus (Pisces: Tetraodontidae)
情報	芝井　厚	Mutational effects of ultraviolet light on the genomic DNA of Escherichia coli	Recognition of posture and locomotion elements of conspecific biological motion in medaka
情報	Thammasan Nattapong	Practical Emotion Recognition using Wearable Brain and Physiological Sensors	Investigation on Dynamics of Group Decision Making with Collaborative Web Search
生命	Brown Zuben Patrick	Development of a versatile domain mapping system for intermediate-resolution electron microscopy using a portable peptide tag	Recognition of posture and locomotion elements of conspecific biological motion in medaka
生命	古林　太郎	Sustainability and evolution of a simple host-parasite RNA replicator system	Design and wet-laboratory implementation of reliable end-to-end molecular communication
生命	澤田　莉沙	Two Behaviors of Melanophore during Exclusion in Zebrafish Stripe Pattern Formation	Design and Control of a Ray-mimicking Soft Robot based on Morphological Features for Adaptive Deformation
生命	横田　将志	Neural adaptation induced by Brain Machine Interface using Electrocorticogram	Design and Control of a Ray-mimicking Soft Robot based on Morphological Features for Adaptive Deformation
生命	酒井　智史	Functional analysis of the bacterial flagellar hook and rotor mutants	Metabolic profiling of Thermus thermophilus HB8 reveals distinct metabolic states depend on temperature
生命	稲垣　成矩	Development of a genetically encoded chemiluminescent voltage indicator and its application to biological research	Investigation of effect of bioluminescent light on human using electroencephalogram
基工	吉永　司	Experimental and computational analysis on aeroacoustic mechanisms of sibilant fricative production	空力音響シミュレーションと大規模可視化システムを用いた摩擦音発音の可視化
基工	中西　惇也	Minimal Design of Virtual Social Touch Interaction: A Physical Embodiment Approach	Sense of Self-agency in Sharing Conversational Experiences Between Agents and Human Users
基工	有本　庸浩	Studies on Coordination among Multiple Robots for Providing a Strong Sense of Conversation	Recognition of posture and locomotion elements of conspecific biological motion in medaka
基工	渡辺　美紀	Studies on Selection-based Dialogue with Android Robots in Everyday Life	Investigation on Dynamics of Group Decision Making with Collaborative Web Search
基工	進　寛史	Studies of Bipedal Walking Robot with Human-Like Neuro-Musculoskeletal Structure	Discovery of an Earliest-Stage “Mystery Circle” and Development of the Structure Constructed by Pufferfish, Torquigener albomaculosus (Pisces: Tetraodontidae)