**enPiT-everi 履修願書（科目別）**

No.

　 平成 年　　　月　　　日

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| ふりがな |  |  | |
| 氏 名 |  | 性 別 | 男　・　女 |
| 生年月日 | 西暦　　　　　年　　　　月　　　　日　生　　　　（満　　　　歳） | | |
| 自宅電話番号 |  |  | |
| 携帯電話番号 |  | E-MAIL |  |
| ふりがな |  | | |
| 自宅住所 | 〒 | | |
| 勤務先 |  | | |
| ふりがな |  | | |
| 勤務先住所 | 〒 | | |
| 所属部署等 |  | 役 職 |  |
| 最終学歴 | 学校・学部（専攻）名  西暦　　　　　　　　年　　　　　　　月　　　　　　　　卒業　・　修了 | | |
| 職務経歴 |  | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 受講希望  場所 | 主な受講場所 | 北九州（北九州市立大学、九州工業大学）  熊本（熊本大学）  宮崎（宮崎大学）  広島（広島市立大学）  特になし（VOD受講のみ/実習は受講しない） |
| 受講希望  科目 | 事例講義  製造業IoT事例講義（4コマ）  自動運転技術の現状と将来（1コマ）  スマート農林畜産IoT事例講義（4コマ）  スマートライフケアIoT事例講義（6コマ）  おもてなしIoT事例講義（4コマ）  基盤講義  信号解析（8コマ）  IoT情報理論（7コマ）  データ解析（8コマ）  機能安全（8コマ）  画像処理（8コマ）  論理回路（8コマ）  ネットワーク・API（8コマ）  ロボットの運動学と動力学（6コマ）  メカトロニクス（8コマ）  基盤実習　※必ず前もって科目日程表を確認し、受講可能な日程であることを確認してから選択するようにしてください。  演習環境構築（2コマ）  Pythonプログラミング演習（12コマ）  並列処理（12コマ）  関数型言語Erlangを用いた組込みソフトウェア開発演習（12コマ）  ハードウェア記述言語入門（8コマ）  応用講義  IoTセキュリティ（9コマ）  センサネットワーク（8コマ）  画像処理応用（8コマ）  システム制御工学（8コマ）  機械学習（8コマ）  深層学習（8コマ）  データマイニングの基礎（8コマ）  応用実習　※必ず前もって科目日程表を確認し、受講可能な日程であることを確認してから選択するようにしてください。  MATLABオンライン学習（12コマ）  Python・Chainerを活用したAIプログラミング（12コマ）  Python・Tensorflowを活用したAI応用プログラミング（12コマ）  FPGAによる組込みシステム技術（8コマ）  Raspberry Piによる組込みシステム技術（6コマ）  特別科目  IoTシステムビジネス論（4コマ）  オンラインフューチャーセッション（8コマ） | |
| 応募動機  など  自由記述 |  | |
| パソコンについて | enPiT-everiのプログラムでは各自でパソコンをご用意いただくことになります。授業準備の参考として、お手持ち（ご利用予定）のパソコンOSの種類をお知らせください。  Windows（詳細：　　　　　　　　　　　　　　　　）  Mac（詳細：　　　　　　　　　　　　　　）  Linux（詳細：　　　　　　　　　　　　　　） | |
| 受講に  ついて | 今回のenPiT-everiの受講についてどちらかお答えください。  会社業務（研修）の一環として受講する予定  あくまで自主学習として受講する予定 | |

（写真貼付）

・サイズ不問

・3ヵ月以内に撮影したもの

・本人とはっきり分かる正面のアングル

・写真は履修許可証に使用します

（卒業証明書のコピー画像を貼付）

・内容が確認できる程度の大きめのサイズで貼り付けてください。

（在留カードまたは特別永住者証明書のコピー画像を貼付）

・外国籍の方のみ必須

・内容が確認できる程度の大きめのサイズで貼り付けてください。