

# 都市工学専攻 受験申告票

## Questionnaire Sheet [Doctoral Course]

下記の所定欄に記入し、該当する項目にチェックを入れること。チェックされていない場合は出身専攻等を考慮して本専攻で専攻分野等を指定することがある。また、下記の指示通り、次のページから研究業績・研究計画を執筆し、全7ページ以内の単一のファイルとすること。

ふりがな	
博士後期課程受験者氏名 Name: Surname, first name	
専攻分野 Major field of study	<input type="checkbox"/> 都市環境工学 Urban Environmental Engineering <input type="checkbox"/> 都市計画 Urban Planning
入学希望時期 Desired enrollment term	<input type="checkbox"/> 2025年10月入学 October, 2025 <input type="checkbox"/> 2026年4月入学 April, 2026 (入学願書に記入した内容と必ず一致させること。 The term stated above must be in accordance with the term stated in the application form.)
希望指導教員(複数可) Name(s) of desired supervisors	

### 研究業績・研究計画について Previous research achievements and research plan

次のページから、研究業績書(4ページ以内)と研究計画書(2ページ以内)を作成しなさい。

- 研究業績書(様式自由): あなたが過去に行った研究(修士研究を含む)の概要を記述しなさい。
- 研究計画書(様式自由): 博士後期課程に入った場合に行おうとしている研究について、以下の事項を記述しなさい。
  - 研究目的を、どのような問題意識で何をどこまで明らかにしようとしているのかがわかるように、具体的に記述せよ。
  - その研究に関連する主要な既往研究(自分以外による)をレビューし、自分の研究の位置づけを明確に記述せよ。また、その研究課題について自分自身でこれまで研究を行っていれば、その経過(成果を含む)や準備状況等についても説明せよ。
  - 研究目的を達成するための研究計画・方法を記述せよ。
  - その研究の独自性、重要性がどこにあるかを記述せよ。

On the next page, describe your previous research achievements (no more than 4 pages) and your research plan (no more than 2 pages).

- Previous research achievements (any format is acceptable): Describe your past research experience including your master's thesis.
- Research plan (any format is acceptable): Describe the following items regarding your proposed research during the doctoral program.
  - Research objectives, clarifying what you think the major problem is, and to what extent it will be solved through your research.
  - Literature review of the most important studies (by other researchers) related to your research subject. If you have already conducted research on the subject, explain its progress, including major results, as well as the state of preparation for your proposed research plan.
  - Research plan and methodology to achieve your research objectives.
  - Originality and importance of your research.