東北大学機械系同窓会会則

(総則)

- 第一条 本会は「東北大学機械系同窓会」と称する。
- 第二条 本会は会員間の親睦を図り、向上発展を期し、併せて母校との関係を密にすることを 目的として、これに必要な事業を行う。
 - 一. 総会、新入会員の歓迎会等の集会の開催
 - 二. 会誌、会報等の発行
 - 三. 会員情報の整備と発行
 - 四. 機械系学科・専攻との連帯事業
 - 五. その他
- 第三条 事務局は「仙台市青葉区荒巻字青葉 6-6-01 東北大学工学部機械知能・航空工学科」 に置く。また地域別に支部を設けることができる。

(会員)

第四条 本会はつぎの会員をもって組織する。

一. 正会員

- (イ) 東北帝国大学工学部機械工学科、同航空学科、同工業力学科、東北大学工学部機械系学科及び東北大学大学院の機械系関連講座・分野の卒業生,博士課程前期二年の課程(修士課程)、同後期三年の課程(博士課程)の修了者
- (ロ) (イ)の学科及び専攻に一年以上在籍した者で、理事会において承認された者
- 二. ゲスト会員
 - (イ) 東北大学機械系の現役教員(教授、准教授、講師)及び元教官・教員(教授、助教授、准教授、講師)。ただし正員資格者は除く。
 - (ロ) 理事会において推薦されたもの並びに本会に貢献するところ大なる諸賢で会長 が委嘱する者

三. 学生会員

(イ) 東北大学工学部機械系学科及び東北大学大学院の機械系関連講座・分野の在校生

(役員)

第五条 本会に次の役員を置く。

会長一名、副会長、幹事、常任理事、理事(学年,法人)各若干名、監事二名。 幹事には<u>代表幹事一名</u>、庶務、会計(渉外を含む)、および編集担当を置く。 役員は本会会員とする。

- 第六条 理事および幹事は総会で選出し、理事は互選で会長一名、副会長、常任理事若干名の 候補者をたて総会の承認を経て決する。監事は常任理事の互選をもとに会長が委嘱する。
- 第七条 会長は当会を代表する。副会長は会長を補佐し、会長事故ある時は副会長のうち最年 長者がその職務を代行する。幹事は会長の意向を体し、本会実務の総括を行う。副会長 及び常任理事は常任理事会を組織し、この会則に定めるものの外、当会の会務一般を処 理する。理事は会の運営と発展のため、意見を具申するものとする。監事は会計監査を 行う。
- 第八条 役員の任期は2年とし、再任を妨げない。

第九条 本会の発展に貢献著しい会長経験者および、それに準ずる会員に、総会の承認を経て 名誉会長を委嘱することができる。

(会議)

第十条 会議は総会、常任理事会及び理事会等とし、会長がこれらを召集する。通常総会は毎年一回開催する。会長は必要があれば、臨時総会を招集できる。総会、常任理事会及び理事会等の議長は会長がこれを担当する。議決は出席者の過半数賛同を得るものとする。 (会計)

第十一条 本会の経費は会費及び寄付金等をもってこれに当てる。会計年度は四月一日に始まり 翌年の三月三十一日に終る。

本会の予算および決算は総会の承認を経るものとする。

- 第十二条 第十二条 正会員の会費は年間 2000 円、ゲスト会員、<u>学生会員</u>の会費は無料とする。 (支部の設置)
- 第十三条 本会に第三条による次の支部を置く。

仙台支部

東京支部

西日本支部

第十四条 各支部の理事は互選で支部長一名を定める。支部長は支部を代表し、副会長を兼任する。支部の運営は支部の規則による。

(会則の変更)

第十五条 本会則の変更は総会の議決による。

付則

- 一. 本会則は平成七年十一月十一日より施行する。
- 二. 第六条及び第十条の規程に拘らず、初回の会長、理事の候補者ならびに会長承認時の 議長等の設立総会の運営は発起人会で決める。
- 三. 第十一条の規程に拘らず、設立総会に始まる会計年度の期間については設立総会において定めることとする。
- 四. 本会則に拘らず、本会の一母体である東北大学航空工力精密同窓会との円滑な接続の ために必要な過渡的措置を別途講ずるものとする。
- 五. 本会則は、平成十六年五月十五日より施行する。
- 六. 本会則は、平成十八年五月二十日より施行する。
- 七. 本会則は、平成二十年五月十七日より施行する。
- 八. 本会則は、平成二十二年五月十五日より施行する。
- 九. 本会則は、平成二十六年五月二十四日より施行する。

了解事項

- 一. 第四条第一項の正会員資格(イ)の大学院修了者、とくに後期三年の課程(博士課程)の修了者には科目修了を含める。本件に関して実務一般としては青葉工業会の取り扱いに従い、個々の問題が生じたときは本項(ロ)を含め理事会で定める。
- 二. 通常総会は各支部の支援のもと、開催地を持ち回りで行う。