

東京電機大学大学院 先端科学技術研究科 平成25年度 講義要目(シラバス)

科目名	人間機械協調システム先端演習
英文名	Human-Adaptive Mechatronics
学部学科	先端科学技術研究科 先端技術創成専攻
配当学年	1・2・3年次
開講時期	通年
単位数	4.0
必選区分	選択
担当者名	花崎 泉

目的概要	研究テーマの遂行に必要な手法や技術の習得に関する演習を行う。具体的には、実験手順・方法の習得、実験材料の取扱い方法の習得、実験機器や装置の操作方法の習得、実験データの収集方法や分析方法の習得などである。
教科書名	特に指定しない。実験に関する書籍や論文を学生が自ら検索するように指導し、それらを参考にさせる。
参考書名	必要に応じて指示する
評価方法	実際に実験を行わせて、その習得度を総合的に評価する。具体的には、実験手順は効率良く行われているか、実験材料の取扱いは適切か、計測は精度高く行われているか、実験データ収集方法や分析は的確か、などを総合的に評価する。
テーマ・内容	時系列に沿った授業計画をたてることは難しいが、本演習は以下のような工程で構成される。 1) 実験手順に関する演習 2) 実験材料の取扱いに関する演習 3) 計測に関する演習 4) 実験データ収集に関する演習 5) 実験データ分析に関する演習
E-Mail address	<a href="mailto:hana@fr.dendai.ac.jp">hana@fr.dendai.ac.jp</a>
履修上の注意事項・ 学習上の助言	特になし