

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	桧垣 博章

目的概要	研究テーマの遂行に必要な手法や技術に関する演習を行なう。具体的には、コンピュータシミュレーションに必要なプログラム開発手法の習得、実機実験に必要な装置の実装手法の取得、実験データの収集と分析方法の取得などを目的とする。
教科書名	特に指定しない。実験に必要な資料、研究テーマに関わる論文等を学生自らが調査することを指導する。
参考書名	なし
評価方法	研究テーマに関わるシミュレーション実験、実機実験を行なうことによって、その修得度を総合的に評価する。具体的には、実験計画の適切さ、実験実施の効率、計測精度、分析と考察の適切さ、などを総合的に評価する。
テーマ・内容	研究テーマの進捗にあわせて、以下の内容を適宜行なう。 <ul style="list-style-type: none"> ・シミュレーション実験計画 ・シミュレーション実験実施 ・シミュレーション実験結果の分析と考察 ・実機実験計画 ・実機実験実施 ・実機実験結果の分析と考察 ・関連文献調査とそれに基づく自身の研究の特徴付け
E-Mail address	hig@higlab.net
履修上の注意事項・学習上の助言	特になし