

東京電機大学大学院 先端科学技術研究科 平成26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	中村 明生

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、従来手法や背景の調査、実験手順・計画立案、実験システム構築と操作方法、並びに実験データの収集・分析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	研究テーマにに関連する実験を通して、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、工作機械の取扱いは適切か、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、などの実験に関するを総合的に評価する。さらに、得られた研究成果の発表も評価に加える。
テーマ・内容	以下の項目に沿って演習を進めていく。 1) 学会誌関連論文により専攻分野の同様の研究における実験の実施方法の調査 2) 研究テーマに関連し、実験によって実証すべき内容の整理と検討 3) 統計的に意味のある結果を得るための実験計画の立案 4) 効率的で安全な実験の実施 5) 実験結果の整理と分析 6) 実験結果を中心とした研究成果の発表と、内容に関する質疑および討論
E-Mail address	nakamura@fr.dendai.ac.jp
履修上の注意事項・学習上の助言	特になし