

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	鈴木 聡

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。授業の進捗にあわせて資料や論文を配布する。
参考書名	人間工学ハンドブック、伊藤 謙治他(編集)、朝倉書店 人間計測ハンドブック、産業技術総合研究所人間福祉医工学研究部門 編
評価方法	関連技術の背景調査から計画立案、実験遂行、そして結果分析までの習得度を総合的に評価する。具体的には、計画の妥当性、実験内容や手順の妥当性、実施した実験の適切性、実験データ分析の正確性、結論誘導までの論理性などを、総合的に評価する。
テーマ・内容	以下の手順で本授業を進める。 1) 関連技術や理論の調査 2) 研究手順や計画立案に関する演習 3) 実験システム構築 4) 実験・データ収集の実習 5) データ分析・検定に関する演習 6) 論理的分析手法に関する演習
E-Mail address	ssuzukiのあとに@fr.dendai.ac.jp
履修上の注意事項・ 学習上の助言	特になし