

東京電機大学大学院 先端科学技術研究科 平成27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 |