

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 | 鈴木 聰 |

| | |
|-----------------|---|
| 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 |