

東京電機大学大学院 先端科学技術研究科 平成24年度 講義要目(シラバス)

科目名	計測・制御システム先端演習
英文名	Selected Topics of Metrology and Control System
学部学科	先端科学技術研究科 機械システム工学専攻
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	栗栖 正充

目的概要	自動機械、知能ロボットで利用されている先端の計測技術、制御手法に関する論文を読み、内容をまとめたものを発表することにより、学術論文の読解能力、プレゼンテーション技術を養うと共に、先端の計測技術、制御手法への理解を深めることを目的とする。
教科書名	適宜、資料を配布する。
参考書名	特になし。
評価方法	プレゼンテーションと議論によって評価する。
テーマ・内容	機械学会論文集、日本ロボット学会論文集、IEEE Transaction on Robotics and Automation 等に掲載された論文から新たな計測技術、制御手法を提案している論文を選定し、以下の項目について内容まとめ、発表を行う。また、発表に対して質疑応答を行う。 ①研究課題の背景 ②研究の目的 ③提案技術・手法の内容 ④提案技術・手法の長所 ⑤提案技術・手法の短所 以下の内容を1セットとし、各自、これを複数回に分けて行う。 1. ①、②の項目についてプレゼンテーションを行い、質疑応答を行なう。 2. ①、②の項目について参考資料を基に議論を行う。 3. ③の項目についてプレゼンテーションを行い、質疑応答を行なう。 4. ③の項目について参考資料を基に議論を行う。 5. ④、⑤の項目についてプレゼンテーションを行い、質疑応答を行なう。 6. ④、⑤の項目について参考資料を基に議論を行う。
E-Mail address	kurisu@cck.dendai.ac.jp
履修上の注意事項・学習上の助言	学術論文はその論文のみを読むだけで内容を理解できるものではない。内容を理解するための資料を自分で探し出すことに努めること。