	丰尚 美上吳	専門学校	開講年度	令和02年度(2	2020年度)	授業科		(ユーマンイ)	ンターフェース
ᆥᆉᅜ	<del>姓情報</del>		1 1/13/13 1 /2	1 12 14 - 1 12 (2		1////	. — 1	\_ \_	
科目番号		0038			科目区分	<b>車</b> 門	/ 選択		
授業形態					単位の種別と単位		学修単位: 2		
開設学科	こ.フニル 剣		削成工学専攻(機械制御システムコー		対象学年	専2			
開設期		前期	前期			週時間数 2			
		1	講義(講義時に適宜資料を配付する)		Z2-5 1038X				
担当教員		櫟 弘明	( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( ( (	ентедону о					
<u></u>									
			ンを田滑にする方		たの海切か広田例と	を目体的にき	 テサスト		
<u>ハーブ!</u>		122222		7万で生所する。 6.	72, 週9/3/10/用/9		1,6.90	7690.	
ルーン:	<u> </u>		I田相的+>A以表1	<u> </u>				土列達しがまの	
			理想的な到達レベルの目安 シ 問題を一般化し応用例について説		標準的な到達レベルの目安 授業の内容を十分理解し過不足な		· 中心	未到達レベルの目安	
			明できる.		技業の内谷を十万理解し週小足は  く理解している.		、たる	理解が十分でなく説明できない	
人と機械の関係について			適切なキーワードを使って説明できる		主要なポイントを理解している		る	理解が不十分で	説明できない
学科の	到達目標項	目との関係	K.						
				ABEE基準 (i) 1 システム創成工学	並教育プログラム学	習,教育日			
教育方法		ョン ロフ ノムす		ェ <i>ノ ハ ノ ム</i>	3人日ノ ロノ ノム子	ㅁ 차튀ㅁ	<u>⊪⊼ レ⁻∠</u>		
<u>秋月刀)</u>	ムザ	人間の行動	か老う方を継ばや	コンピュータに今・	ー りせるのでけかく		たわつへ	,ピュ <i>ーロ</i> のマ!!	ゴリブムを1問に
人間の行 概要   合うよう   ている.			助や考え方を機械やコンピュータに合わせるのではなく,機械の動作やコンピュータのアルゴリズムを人間に こ設計し使うことが重要であることが認識され,実社会の様々な所でインタフェースの重要性が取り上げられ 本講義では,これらについて説明する.						
授業の進	め方・方法	ノート講義 講義内容を	を基本とし,適宜 まとめておくよう	<ul><li></li></ul>	また講義テーマにシ	沿ったプレt	<b>ヹンテー</b>	·ションを行って <sup>:</sup>	もらうので, 各自
		目標を達成	なするには, 授業以	人外にも予習復習を?	怠らないこと. また	た,十分に導	排備して	授業に臨むこと	
注意点				)授業範囲を事前に 「る教科書の章末問		主するので,	自分で	解き,授業時に	提出する
学修単位	位の履修上	 -の注意						-	
			自習の取り組みを	・評価する.					
授業計画									
	<u> </u>	週 授							
		1 .	ニューマンインタン	フェーフの脚亜		ヒューマンインタフェースの定義について説明する			
						ヒューマン	インタニ	フェースの定義に	ついて説明する
			ニューマンインタラ						
		2週 と	ニューマンインタフ 身体のバイオメカコ	フェースの歴史		<u>ヒューマン</u> 冗長自由度。	インタフ	フェースの歴史に	
		2週 と 3週 身	身体のバイオメカニ	フェースの歴史		ヒューマン <sup>.</sup> 冗長自由度。 る	インタン	フェースの歴史に ピング. 知覚と操	ついて説明する
	1stQ	2週 比   3週 身   4週 比	身体のバイオメカニ ニューマンモデル	フェースの歴史ニクス		ヒューマン 冗長自由度。 る ユーザ行為(	インタン とマッヒ に関する	フェースの歴史に ピング. 知覚と操る7段階モデルに	ついて説明する 作について説明す ついて説明する
	1stQ	2週 比   3週 身   4週 比   5週 身	身体のバイオメカニ	フェースの歴史ニクス		ヒューマン <sup>.</sup> 冗長自由度。 る ユーザ行為! インタラク:	インタン とマット に関する ションを	フェースの歴史に ピング. 知覚と操	ついて説明する 作について説明す ついて説明する ついて説明する
	1stQ	2週 と   3週 身   4週 と   5週 学   6週 と	身体のバイオメカコ ニューマンモデル 学習とインタラクミ ニューマンエラー	フェースの歴史 ニクス ション		ヒューマン- 冗長自由度。 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン:	インタフ とマット に関する ションを エラー <i>の</i>	フェースの歴史に ピング. 知覚と操 37段階モデルに 正重視した学習に D定義と分類につ	ついて説明する 作について説明す ついて説明する ついて説明する いて説明する
	1stQ	2週 E   3週 身   4週 E   5週 身   6週 E   7週 力	身体のバイオメカコ ニューマンモデル 学習とインタラクミ ニューマンエラー 、力機器とインタミ	フェースの歴史 ニクス ション ラクション		ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る	インタフ とマット に関する ションを エラーの . ポイン	フェースの歴史に ピング. 知覚と操 37段階モデルに 配重視した学習に D定義と分類につ シティングデバイ	ついて説明する 作について説明す ついて説明する ついて説明する いて説明する イスについて説明す
前期	1stQ	2週 E   3週 身   4週 E   5週 身   6週 E   7週 力   8週 出	学体のバイオメカコ ニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタミ 出力機器とインタミ	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション		ヒューマン: 冗長自由度: る ユーザ行為: インタラク: ヒューマン: Fittsの法則: る 視覚出力: f	インタフ とマット に関する ションを エラーの . ポイン	フェースの歴史に ピング. 知覚と操 3.7段階モデルに 重視した学習に D定義と分類につ シティングデバイ	ついて説明する 作について説明する ついて説明する ついて説明する いて説明する くスについて説明す
前期	1stQ	2週 上   3週 身   4週 上   5週 今   6週 上   7週 力   8週 上   9週 1	学体のバイオメカコ ニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタラ 出力機器とインタラ	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション		ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る 視覚出力. が インタラク:	インタフ とマット に関する ションを エラーの . ポイン 触覚出力	フェースの歴史に ピング. 知覚と操 37段階モデルに 重観した学習に D定義と分類につ シティングデバイ コについて説明す スタイルの概念に	ついて説明する 作について説明する ついて説明する いて説明する ないて説明する イスについて説明する る ついて説明する
前期	1stQ	2週 上   3週 身   4週 上   5週 今   6週 上   7週 力   8週 出   9週 コ   10週 情	学体のバイオメカコ ニューマンモデル 学習とインタラクミ ニューマンエラー 人力機器とインタミ 出力機器とインタミ インタラクションス 情報空間	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション スタイル		ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク ヒューマン Fittsの法則 る 視覚出力! インタラク: ハイパーメ	インタン とマット に関する ションを エラーの ・ポイン 触覚出力 ションフ ディアの	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 重観した学習に D定義と分類につ ンティングデバイ コについて説明す スタイルの概念に D概念について説	ついて説明する 作について説明する ついて説明する いて説明する ないて説明する ないて説明する ないて説明する である こついて説明する である こついて説明する である
前期	1stQ	2週 E   3週 身   4週 E   5週 身   6週 E   7週 力   8週 量   9週 1   10週 情   11週 力	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタラ 出力機器とインタラインタラクションス 情報空間 「ーチャルワールト	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド		ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る 視覚出力. ( インタラク: ハイパーメ バーチャル	インタフ とマット に関する ションを エラーの ・ポイン 触覚出ナン ディアの リアリラ	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 重視した学習に D定義と分類につ ンティングデバイ コについて説明す スタイルの概念に D概念について説 ディーの基礎技術	ついて説明する 作について説明する ついて説明する いて説明する ないて説明する なについて説明する る ついて説明する いて説明する について説明する
前期		2週 E   3週 身   4週 E   5週 身   6週 E   7週 力   8週 量   9週 1   10週 情   11週 力	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタラ 出力機器とインタラインタラクションス 情報空間 「ーチャルワールト	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション スタイル	ンタフェース	ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る 視覚出力. が インタラク: バーチャル カーナビゲ	インタフ とマット に関する ションを エラーの ・ ポイン 触覚ヨンアの リアリラン	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに を重視した学習に ウ定義と分類につい マティングデバイ コについて説明する スタイルの概念に の概念について説 であるについて説 であるである。	ついて説明する 作について説明する ついて説明する いて説明する ないて説明する なについて説明する る ついて説明する について説明する について説明する
前期	1stQ 2ndQ	2週 上   3週 身   4週 上   5週 身   6週 上   7週 力   8週 出   9週 コ   10週 情   11週 力   12週 力   13週 通	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタミ 出力機器とインタミ インタラクションス 報空間 「ーチャルワールト ドビゲーションには 種信機器におけると	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ	ンタフェースェース	ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る 視覚出力. が インタラク: インタラク: インタータウ: バーナビゲ: 携帯通信機;	インタン に関する に関する にションの ポポリンフの リーシにおい におい	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 全重視した学習に ウ定義と分類につい フについて説明する スタイルの概念に D概念について説 の概念について説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいていまでは、	ついて説明する 作について説明する ついて説明する いて説明する ないて説明する なについて説明する こついて説明する について説明する について説明する ないて説明する
前期		2週 上   3週 身   4週 上   5週 身   6週 上   7週 力   8週 出   9週 1   10週 情   11週 力   12週 力   13週 通   14週 夕	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタミ 出力機器とインタミ インタラクションス 情報空間 ドーチャルワールト ドビゲーションにも 通信機器におけるし は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、は、	フェースの歴史 ニクス ション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフ マンインタフェース	ンタフェースェース	ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る 視覚出力. が インパーメ・ バーチャレゲ・ 携帯通信機 公共機器の・	インタン に関する に関する シェラーの ・ 一	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 重視した学習に ひ定義と分類について説明する マタイルの概念に の概念について説 があるについて説 であるについて説 であるないではでする であるないではいています。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 ではいまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 ではないではいます。 ではないないではいます。 ではないないないないないないないないないないないないないないないないないないない	ついて説明する 作について説明する ついて説明する ついて説明する (スについて説明する (スについて説明する 高して説明する について説明する について説明する について説明する について説明する
前期		2週   3週   4週   5週   6週   7週   8週   9週   10週   11週   12週   13週   14週   2   15週	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタミ 出力機器とインタミ インタラクションス 報空間 バーチャルワールト ビグーションによ 通信機器におけると 公共機器のヒューマ	フェースの歴史 ニクス ション ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ	ンタフェースェース	ヒューマン 「長自由度 る ユーザ行為 インタラク ヒューマン Fittsの法則 る 視覚出力. ( インタラク ガイパーチャレ ガーチェビ機 ボーチャビ 携帯通信機 公共機器の 福祉機器の	インタン に関する に関する に関うして ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 全重視した学習に ウ定義と分類につい フについて説明する スタイルの概念に D概念について説 の概念について説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいて説 であるにいていまでは、	ついて説明する 作について説明する ついて説明する ついて説明する (スについて説明する (スについて説明する 高して説明する について説明する について説明する について説明する について説明する
	2ndQ	2週 上   3週 身   4週 上   5週 身   6週 上   7週 力   8週 上   9週 つ   10週 情   11週 力   12週 力   13週 通   14週 五   15週 花   16週 其	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタラインタラクションで 情報空間 バーチャルワールト ドビゲーションには 通信機器におけると 公共機器のヒューマ 記社機器のヒューマ 記れ機器のヒューマ 記れ機器のヒューマ	フェースの歴史 ニクス ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフ マンインタフェース	ンタフェースェース	ヒューマン 冗長自由度 る ユーザ行為 インタラク: ヒューマン: Fittsの法則 る 視覚出力. が インパーメ・ バーチャレゲ・ 携帯通信機 公共機器の・	インタン に関する に関する に関うして ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 重視した学習に ひ定義と分類について説明する マタイルの概念に の概念について説 があるについて説 であるについて説 であるないではでする であるないではいています。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 ではいまするないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 であるないではいます。 ではないではいます。 ではないないではいます。 ではないないないないないないないないないないないないないないないないないないない	ついて説明する 作について説明する ついて説明する ついて説明する (スについて説明する (スについて説明する 高して説明する について説明する について説明する について説明する について説明する
<u>モデル:</u>	2ndQ	2週 と   3週 身   4週 と   5週 身   6週 と   7週 み   8週 出   9週 つ   10週 情   11週 ノ   12週 力   13週 通   15週 福   16週 其	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタミ インタラクション 新報空間 バーチャルワール トビゲーションに は 機器のヒュース は 機器のヒュース は 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	フェースの歴史 ニクス ション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフ マンインタフェース マンインタフェース	ンタフェースェース	ヒューマン 「長自由度 る ユーザ行為 インタラク ヒューマン Fittsの法則 る 視覚出力. ( インタラク ガイパーチャレ ガーチェビ機 ボーチャビ 携帯通信機 公共機器の 福祉機器の	インタン に関する に関する に関うして ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 重視した学習に D定義と分類について説明する スタイルの概念に D概念について説 であるについて説 サるインタフェー フェースについて フェースについて	ついて説明する。 作について説明する。 ついて説明する。 ついて説明する。 なについて説明する。 る。 ついて説明する。 について説明する。 について説明する。 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、
モデルこ	2ndQ	2週 上   3週 身   4週 上   5週 身   6週 上   7週 力   8週 上   9週 つ   10週 情   11週 力   12週 力   13週 通   14週 五   15週 花   16週 其	学体のバイオメカニニューマンモデル 学習とインタラクミニューマンエラー 人力機器とインタミ インタラクション 新報空間 バーチャルワール トビゲーションに は 機器のヒュース は 機器のヒュース は 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	フェースの歴史 ニクス ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフ マンインタフェース	ンタフェースェース	ヒューマン 「長自由度 る ユーザ行為 インタラク ヒューマン Fittsの法則 る 視覚出力. ( インタラク ガイパーチャレ ガーチェビ機 ボーチャビ 携帯通信機 公共機器の 福祉機器の	インタン に関する に関する に関うして ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 重視した学習に D定義と分類について説明する スタイルの概念に D概念について説 であるについて説 サるインタフェー フェースについて フェースについて	ついて説明する。 作について説明する。 ついて説明する。 ついて説明する。 (スについて説明する。 ある。 について説明する。 について説明する。 ・スについて説明する。 ・スについて説明する。 ・スについて説明する。
モデル: <sup>分類</sup>	2ndQ コアカリキ	2週 と   3週 身   4週 と   5週 今   6週 と   7週 み   8週 出   9週 つ   10週 情   11週 力   12週 力   13週 通   14週 全   15週 福   16週 其   分野	学習内容 学習内容	フェースの歴史 ニクス ション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフ マンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース	ンタフェース ェース	ヒューマン 「	インタン に対する にショラーイン 関ヨラーイン 関ヨイアリラン に ンフクラン で フタフ で フタフ	フェースの歴史に プェースの歴史に プング・知覚と操 37段階モデルに 重視した学習に ウティングデバイ フについて説明する スタイルの概念に D概念について説 可について説明する ナるインタフェー フェースについて フェースについて フェースについて 到達し	ついて説明する。 作について説明する。 ついて説明する。 ついて説明する。 (スについて説明する。 (スについて説明する。 のいて説明する。 のいて説明する。 のいて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはついて説明する。 がはいて説明する。
モデル: <sup>分類</sup> 評価割:	2ndQ コアカリキ 合 試場	2週 と   3週 身   4週 と   5週 今   6週 と   7週 み   8週 出   9週 つ   10週 情   11週 力   12週 力   13週 通   15週 福   16週 月   今野	本のバイオメカコ   エューマンモデル   デョとインタラクラ   エューマンエラー   大力機器とインタラ   オカ機器とインタラ   インタラロ   ボックラーンフ   大学のションフ   大学のションフ   大学のションによる   大学のでは、   大きなのとユーマ   日本試験   大部のと到達   学習内容	フェースの歴史 ニクス ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフ マンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース 世標 学習内容の到達目標	ンタフェース エース	ヒューマン 「	インタン に対する にショラーイン 関ヨラーイン 関ヨイアリラン に ンフクラン で フタフ で フタフ	フェースの歴史に プェースの歴史に プング・知覚と操 37段階モデルに 主重視した学習に つに表と分類について説明する スタイルの概念に の概念について説明する 大るインタフェー フェースについて フェースについて フェースについて 到達し	ついて説明する 作について説明する ついて説明する ついて説明する ないて説明する (スについて説明する である について説明する について説明する が、スについて説明する が、スについて説明する が、スについて説明する が、スについて説明する が、スについて説明する が、スについて説明する
モデル: 分類 評価割る 総合評価	2ndQ コアカリキ 合 調合 80	2週 と   3週 身   4週 と   5週 今   6週 と   7週 み   8週 日   9週 つ   10週 情   11週 力   12週 力   13週 近   15週 宿   16週 月   分野   検	A 体のバイオメカコ   エューマンモデル   ビューマンエラー	フェースの歴史 ニクス ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース 学習内容の到達目様 関西	シタフェース エース 態度 0	ヒューマン	インタン に対する にショラーイン 関ヨラーイン 関ヨイアリラン に ンフクラン で フタフ で フタフ	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 主重視した学習に D定義と分類について説明する スタイルの概念に D概念について説明する オるインタフェー フェースについて フェースについて フェースについて コェースについて コェースについて コェースについて コェースについて コェースについて	でいて説明する。 作について説明する。 でいて説明する。 いて説明する。 ないて説明する。 ないて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではいて説明する。
モデル <sup>2</sup> 分類 評価割る 総合評価 基礎的能	2ndQ コアカリキ 合 割合 80 カ 30	2週 と   3週 身   4週 と   5週 今   6週 と   7週 み   8週 日   9週 つ   10週 情   11週 ノ   12週 力   13週 近   15週 宿   16週 月   今野	P体のバイオメカコ   ニューマンモデル   ドロマンエラー	フェースの歴史 ニクス ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース は 世標 学習内容の到達目様 の 0	ンタフェース エース	ヒューマン 「	インタン に対する にショラーイン 関ヨラーイン 関ヨイアリラン に ンフクラン で フタフ で フタフ	フェースの歴史に プェースの歴史に プング・知覚と操 37段階モデルに を重視した学習に ファイングデバイ コについて説明する スタイルの概念に D概念について説明する フボーの基礎技術 ンを例に説明する ナるインタフェー フェースについて フェースについて フェースについて フェースについて コャーム コャーと	でいて説明する。 会作について説明する。 でいて説明する。 でいて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。
前期 デカ デカ デカ で 一 で 一 で 一 で 一 で 一 で 一 で 一 で 一 で 一 で	2ndQ コアカリキ 合 割合 80 カ 30 カ 50	2週 と   3週 身   4週 と   5週 今   6週 と   7週 み   8週 日   9週 つ   10週 情   11週 ノ   12週 力   13週 近   15週 宿   16週 月   今野	A 体のバイオメカコ   エューマンモデル   ビューマンエラー	フェースの歴史 ニクス ラクション ラクション スタイル *&リアルワールド おけるヒューマンイ ニューマンインタフェース マンインタフェース マンインタフェース 学習内容の到達目様 関西	シタフェース エース 態度 0	ヒューマン	イと にシエ・ 触シデリー器 イイ認 サリオ リカンタ タクる サリオ	フェースの歴史に ピング・知覚と操 37段階モデルに 主重視した学習に D定義と分類について説明する スタイルの概念に D概念について説明する オるインタフェー フェースについて フェースについて フェースについて コェースについて コェースについて コェースについて コェースについて コェースについて	でいて説明する。 作について説明する。 ついて説明する。 ついて説明する ないて説明する。 ないて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではついて説明する。 ではいて説明する。