



1 校正は原則として初校のみ著者が行い、初校以降  
2 は編集委員会に一任する。また、校正の段階で論文  
3 内容の大幅な変更や著者の追加などは原則として行  
4 えない。

#### 5 4-2. 査読の評価基準について

6 総説論文を本学会では「ある問題に対する最近の  
7 学術的・技術的知見や成果を、歴史的背景、重要性、  
8 進捗状況、将来の方向等を踏まえつつ、総合的に論  
9 述したものとする。著者の原著報告であってはなら  
10 ない。但し著者の業績を中心に述べることは差しつ  
11 かえない」と位置づけており、下記の基準で主査・  
12 副査は論文の評価を行う。

13  
14 **【新規性】**: 下記の 1)~3)のうち、1 つが満たされて  
15 いること。

- 16 1) 新しい発見または知見の提示
- 17 2) 新しい理論、方法論、手法、評価方法等の提案
- 18 3) 新しい問題領域や問題設定の提案

19  
20 **【有用性】**: 下記の 1)~3)のうち、1 つが満たされて  
21 いること。

- 22 1) 研究および設計・開発を有効に支援するデータの  
23 提示
- 24 2) 学術的、社会的ニーズに対する問題解決法、評価  
25 法、対策の提示・提案
- 26 3) 既存の知見や理論および方法の体系化

27  
28 **【客観性】**: 下記の全てが満たされていること。

- 29 1) 記述内容に誤りや矛盾がなく、記述が分かりやす  
30 く、論旨の展開が明確であること。
- 31 2) 研究目的が分かりやすく明確に記述されている  
32 こと。
- 33 3) 実験や調査が含まれている論文においては、実験  
34 条件や調査方法が分かりやすく明確に記述されて  
35 おり、信頼性を有すること。
- 36 4) 結果、結論が知見として明確に示されていること。
- 37 5) 関連する文献等を適切に引用し、従来研究との関  
38 連が明確であること。

#### 40 5. おわりに

41 このテンプレートでは、段組の左欄に行数を表示  
42 する「行番号の表示」設定をしてある。査読コメン  
43 トで使用するため、表示しておくこと（設定方法は  
44 p.4 参照）。なお、採択論文が学会誌へ掲載される際

45 には、印刷所にて組版を行うため、本テンプレート  
46 の頁数と掲載時の頁数が異なる場合がある。

#### 49 利益相反

50 総説では原則として利益相反に関する記述は不要  
51 である。

52  
53  
54 <参考：査読のブラインド方式について>

55 人間工学誌の査読では、長らくダブルブラインドの  
56 査読方式（著者には主査・副査名を知らせないとと  
57 もに副査にも当該論文の著者名を知らせない状態で  
58 査読を行う方式）を採用してきたが、今日の学術動  
59 向に鑑みシングルブラインドの査読方式（著者名を  
60 主査・副査に開示する方式）で運営することとなっ  
61 た。著者情報を本文に明示した形で論文原稿を作成  
62 のこと。

#### 64 謝 辞

65 謝辞はここに書く。

#### 67 参考文献

68 本文中には、引用個所の右肩に文献の番号を記載  
69 し、本文末尾に出現順にまとめて記載する。書誌情  
70 報は誤りのないように記載すること。形式は以下の  
71 例示のとおりとする。

72  
73 <論文・雑誌の場合>

- 74 1) 大須賀美恵子, 青木和夫, 他: 座談会—ネットで  
75 語る人間工学の来し方行く先—, 人間工学, 50(1),  
76 1-10, 2014
- 77 2) Dul J, Bruder R, et al: A strategy for human  
78 factors/ergonomics: developing the discipline and  
79 profession, Ergonomics, 55(4), 377-395, 2012, doi:  
80 10.1080/00140139.2012.741716.
- 81 3) VanDieën JH, Oude Vrielink HH: The use of the  
82 relation between relative force and endurance time,  
83 Ergonomics, 37(2), 231-243, 1994
- 84 4) Sabatini AM: Quaternion-based extended Kalman  
85 filter for determining orientation by inertial and  
86 magnetic sensing, IEEE transactions on Biomedical  
87 Engineering, 53(7), 1346-1356, 2006

88  
89 \* 巻・号は略記に。学会誌名は略記ではなく正式  
90 名称を記載すること。雑誌名の各単語の最初は

1 大文字にすること。ただし transaction について  
2 は小文字。

3 \*英文誌の場合、著者は Family name を記載、First  
4 name はイニシャルのみ。3名以上の場合は2名  
5 まで記載し、et al 表記にすること。First name と  
6 middle name の略記の間はスペースを空けない。  
7 \*doi コードが提供されている場合は付記するこ  
8 とを推奨（必須ではない）

9  
10 <Proceedings・講演集の場合>

11 5) 青木和夫：日本人間工学会の歴史と現状，人間  
12 工学，50(suppl), 8-9, 2014

13 6) Ebara T, Yoshitake R, et al: Impact of Ergonomics  
14 good practices database as public relations tools,  
15 Proceedings of 17<sup>th</sup> World congress on Ergonomics,  
16 EP0100:1-6 on CD-ROM, Beijing, China, 2009

17  
18 \*CD-ROMなどの電子媒体の場合、ページ番号は  
19 任意

20  
21 <書籍の場合>

22 7) 日本人間工学会：ユニバーサルデザイン実践ガ  
23 イドライン，15-18，共立出版，東京，2003

24  
25 <書籍（分担執筆）の場合>

26 8) 齊藤進：21世紀の人間工学，大島正光監修，人  
27 間工学の百科事典，44-46，丸善，東京，2005

28  
29 <オンライン上の電子資料の場合>

30 9) 日本人間工学会テレワークガイド委員会：2010  
31 年版ノートパソコン利用の人間工学ガイドライ  
32 ン，Retrieved October 19, 2012, available from  
33 <http://www.ergonomics.jp/product/guideline.html>

34  
35 <オンライン上のコンテンツの場合>

36 10) 日本人間工学会：人間工学とは一人間工学の定  
37 義，Retrieved January 10, 2014, available from  
38 <http://www.ergonomics.jp/outline.html>

39  
40 <ISO/JISなどの規格文書の場合>

41 11) ISO 9241-210:2010 Ergonomics of human-system  
42 interaction -- Part 210: Human-centred design for  
43 interactive systems, Geneva, 2010

—（以下は採択決定後，提出）—

- ・論文末尾に筆頭著者（筆頭著者が連絡著者でない場合は筆頭著者および連絡著者）の著者情報を記載する。その他の連名者の著者情報の記載は任意とする。
- ・連絡著者の著者情報には連絡先（e-mail アドレス）を必ず記載する。
- ・写真の掲載は任意である
- ・掲載料は投稿規程の別表に記載されている。著者情報部分もページ数にカウントされる。

著者情報



人間工雪花子（にんげんこうがくはなこ）

19〇〇年人間工学大学人間工学学部卒、博士（工学）。〇〇株式会社の勤務を経て、20〇〇年より人間工学大学人間工学学部助教。専門領域：ヒューマンインタフェース設計、HCD ほか、日本人間工学会会員ほか。

連絡先：〇〇〇@ergonomics.jp



赤坂太郎（あかさかたろう）

プロフィールを記載します（100字以内）。経歴（学歴・職歴）および専門領域および所属学会などを記載。

## 【段組設定の方法 Microsoft WORD2013 の場合】

段組設定を表示させたい文字列を選択後、[ページレイアウト]タブ内の[行番号]にて[ページごとに振り直し(R)]設定をチェックすれば段落版行が表示される。解除（非表示）するにはチェックを外せば良い。下図参照。

