

タイトル〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇
〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇¹

人間工学 花子², 赤坂 太郎³

1 1. はじめに

2 短報は, 新規性があり, 研究の動機(目的), 方法,
3 結果などを簡明に記述したもの, または新しい事実,
4 方法論など, これだけでも早く発表する価値がある
5 ものとする. 後日, その詳細を本誌の原著論文とし
6 て投稿することができる. 原則刷り上がり 4 ページ
7 以内とする. 和文・英文抄録は付けない.

8 原稿は簡潔にして要を得たものとし, 専門を異に
9 する読者にも趣旨が理解される表現に留意する. ま
10 た, 書籍・雑誌などの図表を引用するときは, 必ず
11 出典を明記する. 個人を特定できる写真を使用する
12 際には, 当該者に肖像権の承諾を得た旨を図のキャ
13 プションに明記すること.

14 英文タイトルの大文字・小文字の使い方(キャピ
15 タライゼーション・ルール)は, 原則, 各単語の頭
16 文字を大文字にする. ただし, 冠詞(a, the), 接続
17 詞(and, or, but, not, for, if, while, since など), 前
18 置詞や不定詞(at, to など)は頭文字を小文字にする.
19 英文氏名については, 姓(Family name)のみ大文字
20 で記載する.

22 2. 方 法

23 2-1. 投稿原稿の様式

24 1) 投稿用ウェブサイト: 原稿の種類, 和・英の題
25 目, 著者名とそのローマ字表記, 所属団体とそ
26

28 1 受付:****年*月**日 受理:****年**月**日
29 2 人間工学大学人間工学学部
Ningenkougaku University, School of Ergonomics
30 3 株式会社アーゴノミクス
Ergonomics Co. Ltd.

31 の英語名称および連絡先, 原稿枚数, 別刷部数
32 等を記入する. この他, 原稿内容のチェックを
33 行う. 郵送の場合は, 投稿用紙は各号に綴じ込
34 まれた最新のをコピーして使用するか, も
35 しくは本学会のホームページから最新版を取得
36 する. 原稿は原則として本テンプレートを利用
37 し作成すること.

39 3. 結 果

40 3-1. 図表の作り方

41 図表番号は, それぞれ Fig. 1, Fig. 2, ...Tab. 1, Tab.
42 2, ...とし, 和文, 英文の説明をつける. 図題・表題
43 に用いる英語は冒頭のみ大文字, 以降は原則として
44 小文字を使用する. 図表の寸法は, 片段横寸法(段
45 組 1 段分)または段抜き横寸法(段組 2 段分)のい
46 ずれかで作成すること.

47 図表で用いる数字の有効桁数は適切に記載するこ
48 と. また, モノクロ印刷においても識別できるよう
49 に, 写真のコントラストや図の凡例は適切に作成す
50 ること. なお, カラー印刷を希望する場合には, 別
51 途費用を請求する.

53 3-2. 論文で用いる単位系

54 用字・用語については, 現代かなづかいとする.
55 アラビア数字を使い, 原則として SI 単位系(m, kg,
56 s, A など)を用いる.(心拍数, 血圧など SI 単位系
57 以外の単位が慣例となっている場合を除く.)

59 4. 考 察

1 4-1. 著者校正について

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

7 4-2. 査読の評価基準について

8 短報論文を本学会では「新規性があり、研究の動
9 機（目的）、方法、結果などを簡明に記述したもの、
10 または新しい事実、方法論など、これだけでも早く
11 発表する価値があるものとする。後日、その詳細を
12 原著論文として投稿することができる」と位置づけ
13 ており、下記の基準で主査・副査（原則1名）は論
14 文の評価を行う。

15
16 **【新規性】**：下記の 1)~4)のうち、1 つが満たされて
17 いること。

- 18 1) 新しい発見または知見の提示
- 19 2) 新しい理論、方法論、手法、評価方法等の提案
- 20 3) 新しい機器およびシステムの開発
- 21 4) 新しい問題領域や問題設定の提案

22
23 **【有用性】**：下記の 1)~4)のうち、1 つが期待される
24 こと。

- 25 1) 研究および設計・開発を有効に支援するデータの
26 提示
- 27 2) 学術的、社会的ニーズに対する問題解決法、評価
28 法、対策の提示・提案
- 29 3) モノおよびシステムを対象とした改良・改善、設
30 計・開発に係わる技術的成果の提示
- 31 4) 既存の知見や理論および方法の体系化

32
33 **【客観性】**：下記の全てが満たされていること。

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

44

45 5. おわりに

46 このテンプレートでは、段組の左欄に行数を表示
47 する「行番号の表示」設定をしてある。査読コメン
48 トで使用するため、表示しておくこと（設定方法は
49 p.4 参照）。なお、採択論文が学会誌へ掲載される際
50 には、印刷所にて組版を行うため、本テンプレート
51 の頁数と掲載時の頁数が異なる場合がある。

52

53

54 利益相反

55 利益相反関係はここに明記すること。本誌では、
56 利益相反を有すること自体はまったく問題のないこ
57 とであり、その情報を開示して読者に判断をゆだね
58 るという立場をとっている。詳細は投稿規程を参照
59 のこと。

60 利益相反がない場合は記載する必要はない。また、
61 著者のいずれかが所属する企業・団体において業務
62 として実施した研究については所属表記にて明確で
63 あるので、利益相反として申告する必要はない。

64

65 <利益相反がある場合の例示>

66 例1) 本研究は〇〇〇（企業名等）からの資金提供を
67 受けた。

68 例2) 本研究は〇〇〇（企業名等）からの受託研究に
69 よってなされた。

70 例3) 本研究は〇〇〇（企業名等）との共同研究によ
71 ってなされた。

72 例4) 〇〇〇の実験にあたっては、〇〇〇（企業名等）
73 から測定装置の提供を受けた。

74

75 謝 辞

76 謝辞はここに書く。

77

78 参考文献

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

83

84 <論文・雑誌の場合>

85 1) 大須賀美恵子, 青木和夫, 他: 座談会—ネットで
86 語る人間工学の来し方行く先—, 人間工学, 50(1),
87 1-10, 2014

88 2) Dul J, Bruder R, et al: A strategy for human
89 factors/ergonomics: developing the discipline and

1 profession, Ergonomics, 55(4), 377-395, 2012, doi:
2 10.1080/00140139.2012.741716.

3 3) VanDieen JH, Oude Vrielink HH: The use of the
4 relation between relative force and endurance time,
5 Ergonomics, 37(2), 231-243, 1994

6 4) Sabatini AM: Quaternion-based extended Kalman
7 filter for determining orientation by inertial and
8 magnetic sensing, IEEE transactions on Biomedical
9 Engineering, 53(7), 1346-1356, 2006

10

11 * 巻・号は略記に. 学会誌名は略記ではなく正式
12 名称を記載すること. 雑誌名の各単語の最初は
13 大文字にすること. ただし transaction について
14 は小文字.

15 * 英文誌の場合, 著者は Family name を記載, First
16 name はイニシャルのみ. 3名以上の場合には2名
17 まで記載し, et al 表記にすること. First name と
18 middle name の略記の間はスペースを空けない.

19 * doi コードが提供されている場合は付記するこ
20 とを推奨 (必須ではない)

21

22 <Proceedings・講演集の場合>

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

25 6) Ebara T, Yoshitake R, et al: Impact of Ergonomics
26 good practices database as public relations tools,
27 Proceedings of 17th World congress on Ergonomics,
28 EP0100:1-6 on CD-ROM, Beijing, China, 2009

29

30 * CD-ROM などの電子媒体の場合, ページ番号は
31 任意

32

33 <書籍の場合>

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

36

37 <書籍(分担執筆)の場合>

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

40

41 <オンライン上の電子資料の場合>

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

46

47 <オンライン上のコンテンツの場合>

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

51

52 <ISO/JIS などの規格文書の場合>

53 11) ISO 9241-210:2010 Ergonomics of human-system
54 interaction -- Part 210: Human-centred design for
55 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

顔写真 (任意)
30mm×40mm

人間工学会花子 (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

顔写真 (任意)
30mm×40mm

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。

