

【メルマガ めざせ IT カアップ！ 2018 年 6 月 15 日号】

みなさん、こんにちは。「メルマガ めざせ IT カアップ！」第 8 号です。

第 1 部基本知識編の「Word の基礎」のテーマは、「段落・インデント・タブ・行間」です。

Word は苦手、Word は思い通りにならないと思っている方は、きっとこの「インデント」や「行間」などの概念や操作を十分に理解できていないこと（と、Word が勝手に解釈して補足や変換してしまうオートコレクト）が原因かもしれません。見よう見まねで Word を使い始めた方は、この機会にぜひこれらの基本を学びましょう。

第 2 部の IT 用語解説では、「AI（人工知能）」とともに脚光を浴びている「ロボットと RPA（ソフトウェアロボット）」について解説します。

1. 基本知識・便利知識

「Word の基礎と豆知識」その 6 「段落・インデント・タブ・行間」

Word では、入力し始めた先頭の文字から、「Enter」キーを押して改行したところまでを 1 段落と数えます。段落は複数の文から構成されることが普通ですが、見出しのように短い 1 行の段落もあります。インデントや箇条書きなどは段落に対して設定します。

インデントは、文字位置を整えて、文書を見やすくするために設定するもので、段落の始めを数文字下げる「字下げ」もインデントの一種です。

インデントが行の先頭と終わりの位置を揃えるためのものであるのに対して、行の途中にある文字の位置を揃えたい場合に使用するのがタブです。文字と文字の間をスペース（空白）文字で埋めて調整している方も多いと思いますが、スペースを入れる量が多かったり、（使用しているフォントにもよりますが）全角と半角が混じっているとまぐ揃わなかったりして、決して良い方法とはいえません。このような時に活用できるのがタブなのです。

Word における行間設定の考え方はちょっと独特といえます。一般的な行と行との間の高さではなく、行送りの高さをコントロールするという方法で行います。

詳しくは以下のリンク先のページをお読みください。（注 1）

https://chiba-it-literacy.jimdo.com/i_tリテラシーを高めよう/wordの基礎と便利知識/段落-インデント-タブ-行間/

2. IT 用語解説

第 4 次産業革命シリーズ その 8 「ロボットと RPA（ソフトウェアロボット）」

1963 年に日本初の TV アニメとして「鉄腕アトム」が登場し、後の日本におけるロボット開発の目標となりました。人型ロボットとしては本田技研の ASIMO や、ソフトバンクの PEPPER などが有名ですね。動物を模したものではソニーの AIBO が、家庭

向けに販売されています。

産業用としてロボットは今やなくてはならないものとなっていますが、第4次産業革命においては産業に限らず、事務や研究者などのホワイトカラー業務や、介護をはじめとするサービス業など、社会全般で人間の作業を肩代わりするものとして期待されています。ロボットの活動範囲をホワイトカラー業務に拡大するための技術として期待されているものが、RPA（Robotic Process Automation）です。

続きは、以下のリンク先のページをお読みください。（注2）

[https://chiba-it-literacy.jimdo.com/it 用語解説/第4次産業革命/ロボットと rpa-ソフトウェアロボット/](https://chiba-it-literacy.jimdo.com/it%20用語解説/第4次産業革命/ロボットとrpa-ソフトウェアロボット/)

いかがでしたか？

次号では、基礎知識として Word の基礎と便利知識その7「箇条書きとオートコレクト」、IT用語解説として「AR（拡張現実）・VR（仮想現実）」をお届けする予定です。

（注1）クリックでリンク先が閲覧できない方は、次の操作を行ってください。

<https://chiba-it-literacy.jimdo.com/> でトップページを開く。

サイドメニューから「Wordの基礎と便利知識」をクリックする。

サイドメニューに出現したサブメニューから「段落・インデント・タブ・行間」をクリックする。

（注2）クリックでリンク先が閲覧できない方は、次の操作を行ってください。

<https://chiba-it-literacy.jimdo.com/> でトップページを開く。

トップメニューから「IT用語解説」をクリックする。

サイドメニューから「第4次産業革命」をクリックする。

サイドメニューに出現したサブメニューから「ロボットと RPA（ソフトウェアロボット）」をクリックする。