

第10回制御部門大会プログラムタイムテーブル

3月16日(火)	第1室	第2室	第3室	第4室	第5室	第6室
10:00～11:40 (4件)	計測・推定	制御応用 I	状態・外乱推定	H ∞ 制御	離散時間システム I	システム解析 I
13:00～14:00	パイオニア賞受賞者講演					
14:20～16:00 (4件)	OS プロセス制御技術 I	制御応用 II	生物系の制御	OS 制御工学の手法 による自動車技術の 進展 I	離散時間システム II	システム解析 II
16:20～18:00 (4件)	OS プロセス制御技術 II	制御応用 III	OS 航法・誘導・制御 I	OS 制御工学の手法 による自動車技術の 進展 II	OS 適応・学習制御—理 論と応用—I	OS 計測・制御

3月17日(水)	第1室	第2室	第3室	第4室	第5室	第6室
9:30～11:35 (5件)	OS プロセス制御技術 III	非線形システム I	OS 航法・誘導・制御 II	OS 制御工学の手法 による自動車技術の 進展 III	OS 適応・学習制御—理 論と応用—II	マルチエージェントシ ステム I
13:00～15:05 (5件)	制御系設計	非線形システム II	予測・予見制御	ネットワークシステム	同定 I	マルチエージェントシ ステム II
15:30～16:30	特別講演					
16:40～17:00	各賞授賞式					
18:00～20:00	懇親会 メルパルク					

3月18日(木)	第1室	第2室	第3室	第4室	第5室	第6室
9:30～10:45 (3件)	OS エネルギー・環境への 貢献を目指した制御 理論と制御技術 I	大規模・複雑システム	ロボティクス I	モデリング	同定 II	故障診断
11:00～12:00	パイオニア技術賞受賞者講演					
13:00～14:40 (4件)	OS エネルギー・環境への 貢献を目指した制御 理論と制御技術 II	量子系の制御	ロボティクス II	最適制御	同定 III	確率システム