

# 第13回計測自動制御学会 制御部門大会 タイムテーブル

		A室 (601)	B室 (605)	C室 (606)	D室 (607)	E室 (608)	F室 (7F大会議室)
3月5日 (火)	-	13:00~17:30			13:30~17:55		
		—	—	PM部会チュートリアル	—	—	ワークショップ 「制御でつなぐ企業と 大学—より親密な連 携構築を目指して—」
3月6日 (水)	1	オープニング F室(7F大会議室)					
		学生ポスター フラッシュタイム(1) F室(7F大会議室)					
		学生ポスター(1) G室(2F交流ギャラリー)					
	2	学生ポスター フラッシュタイム(2) F室(7F大会議室)					
		学生ポスター(2) G室(2F交流ギャラリー)					
	3	特別講演 「スマートグリッド・スマートコミュニティの開発とその国際標準化」 合田忠弘 君(九州大学特任教授) F室(7F大会議室)					
		企業技術紹介ポスター G室(2F交流ギャラリー)					
	4	[6A4] 16:40~18:40	[6B4] 16:40~18:40	[6C4] 16:40~18:00	[6D4] 16:40~18:40	—	[6F4] 16:40~18:40
		OS とまらない非線形 ダイナミクスへのアプ ローチ	システム理論	ハイブリッド システム	自動車(1)	—	OS スマートな社会基 盤実現のためのシス テム・予測・制御(1)
			A室 (601)	B室 (605)	C室 (606)	D室 (607)	E室 (608)
3月7日 (木)	1	[7A1] 9:20~11:00	[7B1] 9:20~11:00	[7C1] 9:40~11:00	[7D1] 9:40~10:40	[7E1] 9:40~11:00	[7F1] 9:20~11:00
		非線形制御(1)	分布系・ むだ時間系	OS プロセスの 計測制御・監視・ 最適化(1)	自動車と エネルギー	同日(1)	CREST特別セッション Towards Novel Distributed Management for Power Systems (1)
	2	[7A2] 11:20~13:20	[7B2] 11:20~13:00	[7C2] 11:20~12:40	[7D2] 11:00~13:00	[7E2] 11:20~12:40	[7F2] 11:20~12:40
		非線形制御(2)	離散時間系・ 量子化	OS プロセスの 計測制御・監視・ 最適化(2)	自動車(2)	同日(2)	CREST特別セッション Towards Novel Distributed Management for Power Systems (2)
	3	[7A3] 14:00~15:40	[7B3] 14:20~15:40	[7C3] 14:00~15:40	[7D3] 14:00~15:40	[7E3] 14:00~15:40	[7F3] 14:00~15:40
		環境認識	確率システム	チュートリアル 現場力を支えるプロセ ス制御技術	第4回プラントモデリ ングシンポジウム	推定(1)	CREST特別セッション Towards Novel Distributed Management for Power Systems (3)
	4	[7A4] 16:00~17:20	[7B4] 16:00~17:20	[7C4] 16:00~17:00	[7D4] 16:00~17:20	[7E4] 16:00~17:20	[7F4] 16:00~17:00
OS 航法・誘導・ 制御(1)		ネットワーク	制御技術に関する 次世代ニーズ・シーズ 調査研究会チュートリ アル	制御応用(1)	推定(2)	CREST特別国際 セッション	
-	表彰式 F室(7F大会議室)						
	技術交流会 会場:西鉄イン福岡						
3月8日 (金)	1	[8A1] 9:40~11:00	[8B1] 9:20~11:00	[8C1] 9:40~11:00	[8D1] 9:20~11:00	[8E1] 9:40~11:00	[8F1] 9:20~11:00
		OS 航法・誘導・ 制御(2)	ロボット(1)	エネルギー(1)	OS 複雑さと制御(1) —不安定性と制御—	適応・学習・調整	OS スマートな社会基 盤実現のためのシス テム・予測・制御(2)
	2	[8A2] 11:20~13:00	[8B2] 11:20~12:40	[8C2] 11:20~13:00	[8D2] 11:20~13:00	[8E2] 11:20~13:00	[8F2] 11:20~13:00
		チュートリアル 移動体の誘導制御に おける実時間最適化・ 最適制御	ロボット(2)	エネルギー(2)	OS 複雑さと制御(2) —動的アトラクタと 制御—	第13回適応学習制 御 シンポジウム(1)	OS スマートな社会基 盤実現のためのシス テム・予測・制御(3)
	3	[8A3] 14:20~15:40	[8B3] 14:20~15:40	[8C3] 14:00~15:40	[8D3] 14:00~16:00	[8E3] 14:00~16:00	[8F3] 14:00~16:20
フォーメーション(1)		ロボット(3)	軌道生成・追従	OS 複雑さと制御(3) —ネットワークと 制御—	第13回適応学習制 御 シンポジウム(2)	OS スマートな社会基 盤実現のためのシス テム・予測・制御(4)	
4	[8A4] 16:20~17:40	—	[8C4] 16:20~18:00	[8D4] 16:20~18:20	[8E4] 16:20~18:00	[8F4] 16:40~18:20	
	フォーメーション(2)	—	制御応用(2)	特別企画 制御と数学が織り成 す産業数学の展開	チュートリアル 適応・学習制御の新 地平:これまでの軌跡 とこれからの展望	チュートリアル 次世代エネルギー需 要・供給ネットワーク システムの構築へ向 けて—分野融合によ る新展開—	