

5月25日(水)

時間	第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
10:00-10:25	1-1-1 10:50~12:30 SS02 システムLSIが拓く計測制御応用(4件) オーガナイザー:張山 昌論(東北大学) 司会:同上	1-2-1 10:00~12:30 IS01 自動車制御I(6件) オーガナイザー:川邊 武俊(九州大学) 司会:同上 企画:制御部門制御技術部会	1-3-1 10:00~12:30 IS02 モデル駆動制御とその応用(6件) オーガナイザー:重政 隆(東芝ITコントロールシステム(株)) 司会:重政 隆(東芝ITコントロールシステム(株)), 浅野 一哉(JFE技研(株))	1-4-1 10:25~12:30 IS09 環境問題への制御技術応用(5件) オーガナイザー:黒谷 憲一(富士電機システムズ(株)), 久保田 哲也(川崎重工業(株)) 司会:同上 企画:制御部門制御技術部会	1-5-1 10:00~12:30 SS04 宇宙ロボットの新しい制御(6件) オーガナイザー:吉田 和哉(東北大学) 司会:同上
10:25-10:50					
10:50-11:15					
11:15-11:40					
11:40-12:05					
12:05-12:30					
12:30-13:30	昼食				
13:30-14:30	特別講演(小ホール) 「サイバー空間の生体影響, その光と陰」 吉澤誠(東北大学教授) 司会:橋本 浩一(東北大学)				
14:45-15:10	1-1-2 14:45~16:50 IS10 適応学習制御の新展開I(5件) オーガナイザー:増田 士朗(東京都立科学技術大学), 水本 郁朗(熊本大学) 司会:増田 士朗(東京都立科学技術大学) 企画:制御部門知的システム構築のための適応学習制御調査研究会	1-2-2 14:45~16:50 IS01 自動車制御II(5件) オーガナイザー:川邊 武俊(九州大学) 司会:同上 企画:制御部門制御技術部会	1-3-2 14:45~16:50 IS11 プロセス制御I(5件) オーガナイザー:橋本 芳宏(名古屋工業大学), 山本 透(広島大学) 司会:山本 透(広島大学)	1-4-2 14:45~16:50 ロボティクスI(5件) 司会:鈴木 高宏(東京大学)	1-5-2 14:45~16:50 モデル予測制御(5件) 司会:福島 宏明(電気通信大学)
15:10-15:35					
15:35-16:00					
16:00-16:25					
16:25-16:50					
16:50-17:05	休憩(15分)				
17:05-17:30	1-1-3 17:05~18:45 IS10 適応学習制御の新展開II(4件) オーガナイザー:増田 士朗(東京都立科学技術大学), 水本 郁朗(熊本大学) 司会:水本 郁朗(熊本大学) 企画:制御部門知的システム構築のための適応学習制御調査研究会	1-2-3 17:05~19:10 システム解析(5件) 司会:藤崎 泰正(神戸大学)	1-3-3 17:05~18:45 IS11 プロセス制御II(4件) オーガナイザー:橋本 芳宏(名古屋工業大学), 山本 透(広島大学) 司会:橋本 芳宏(名古屋工業大学)	1-4-3 17:05~18:45 ロボティクスII(4件) 司会:王 志東(東北大学)	1-5-3 17:05~19:10 非線形システム(5件) 司会:浦久保 孝光(神戸大学)
17:30-17:55					
17:55-18:20					
18:20-18:45					
18:45-19:10					

※ IS: 招待セッション, SS: 特別企画セッション

5月26日(木)

時間	第1室	第2室	第3室	第4室	第5室					
09:30-09:55	/	2-2-1 09:30~10:45 IS08 非ホロノミック系の制御 I (3件) オーガナイザー: 忻 欣 (岡山県立大学) 司会: 同上 企画: 制御部門制御理論部会	2-3-1 09:30~10:45 むだ時間システム (3件) 司会: 平田 健太郎 (大阪府立大学)	/	2-5-1 09:30~10:45 サンプル値システム (3件) 司会: 石井 秀明 (東京大学)					
09:55-10:20						2-4-1 09:55~10:45 IS12 ハイブリッド・非線形システムの同定 I (2件) オーガナイザー: 太田 快人 (大阪大学), 田中 秀幸 (京都大学) 司会: 田中 秀幸 (京都大学) 企画: 制御部門制御理論部会				
10:20-10:45				休憩 (15分)						
10:45-11:00	休憩 (15分)									
11:00-11:25	2-1-2 11:00~12:40 ロバスト制御 (4件) 司会: 佐藤 和也 (佐賀大学)	2-2-2 11:00~12:40 IS08 非ホロノミック系の制御 II (4件) オーガナイザー: 忻 欣 (岡山県立大学) 司会: 同上 企画: 制御部門制御理論部会	2-3-2 11:00~12:40 人間系 (4件) 司会: 鈴木 達也 (名古屋大学)	2-4-2 11:00~12:15 IS12 ハイブリッド・非線形システムの同定 II (3件) オーガナイザー: 太田 快人 (大阪大学), 田中 秀幸 (京都大学) 司会: 太田 快人 (大阪大学) 企画: 制御部門制御理論部会	2-5-2 11:00~12:40 オブザーバ (4件) 司会: 中村 文一 (奈良先端科学技術大学院大学)					
11:25-11:50						/				
11:50-12:15						/				
12:15-12:40				/						
12:40-13:40	昼食									
13:40-14:05	2-1-3 13:40~14:55 H ∞ 制御 I (3件) 司会: 永原 正章 (京都大学)	2-2-3 13:40~14:55 ハイブリッドシステム (3件) 司会: 井村 順一 (東京工業大学)	2-3-3 13:40~14:55 非線形制御応用 (3件) 司会: 中浦 茂樹 (東京工業大学)	2-4-3 13:40~14:55 システム同定 (3件) 司会: 米谷 昭彦 (名古屋工業大学)	2-5-3 13:40~14:55 ディスクリプタシステム (3件) 司会: 鷹羽 浄嗣 (京都大学)					
14:05-14:30						/				
14:30-14:55						/				
14:55-15:10	休憩 (15分)									
15:10-15:35	2-1-4 15:10~16:50 H ∞ 制御 II (4件) 司会: 坂本 登 (名古屋大学)	2-2-4 15:10~16:50 ネットワーク (4件) 司会: 小口 俊樹 (首都大学東京)	2-3-4 15:10~16:50 IS05 相互作用と賢さ (4件) オーガナイザー: 平田 泰久 (東北大学), 菅原 研 (東北学院大学) 司会: 同上 企画: SI 部門相互作用と賢さ部会	2-4-4 15:10~16:50 同定と応用 (4件) 司会: 足立 修一 (宇都宮大学)	2-5-4 15:10~16:50 IS07 制御工学への知能科学からの接近 (4件) オーガナイザー: 魚崎勝司 (大阪大学) 司会: 同上 企画: システム情報部門ニューラルネットワーク部会					
15:35-16:00						/				
16:00-16:25						/				
16:25-16:50						/				
17:00-17:10	部門賞贈呈式 (小ホール) 司会: 近野 敦 (東北大学)									
17:10-18:10	パイオニア賞記念講演 (小ホール) 司会: 杉江 俊治 (京都大学)									
18:20-20:20	懇親会 (展示室) 司会: 永谷 圭司 (東北大学)									

※ IS: 招待セッション, SS: 特別企画セッション

5月27日(金)

時間	第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
09:30-09:55		3-2-1 09:30~12:00 IS04 計測・制御ネットワークの技術課題を巡る～製造現場での問題意識と実フィールド(産業応用部門)での取組み～(6件) オーガナイザー:高野 正利(トヨタ自動車(株)) 司会:同上 企画:産業応用部門計測・制御ネットワーク部会			3-5-1 09:30~12:00 IS03 移動体の誘導制御(6件) オーガナイザー:木田 隆(電気通信大学), 千田 有一(信州大学) 司会:同上 企画:制御部門先端制御技術のビークル応用調査研究会
09:55-10:20	3-1-1 09:55~12:00 IS06 非線形ダイナミクスの構造と制御 I (5件) オーガナイザー:山下 裕(北海道大学), 伊藤 博(九州工業大学) 司会:山下 裕(北海道大学) 企画:非線形ダイナミクスの特異構造から制御を考える調査研究会		3-3-1 09:55~12:00 制御系設計(5件) 司会:蛭原 義雄(京都大学)	3-4-1 09:55~12:00 拘束システム(5件) 司会:三平 満司(東京工業大学)	
10:20-10:45					
10:45-11:10					
11:10-11:35					
11:35-12:00					
12:00-13:00	昼食				
13:00-13:25	3-1-2 13:00~14:40 IS06 非線形ダイナミクスの構造と制御 II (4件) オーガナイザー:山下 裕(北海道大学), 伊藤 博(九州工業大学) 司会:伊藤 博(九州工業大学) 企画:非線形ダイナミクスの特異構造から制御を考える調査研究会	3-2-2 13:00~14:40 IS13 バイオと制御 I (4件) オーガナイザー:津村 幸治(東京大学) 司会:同上 企画:制御部門制御理論部会	3-3-2 13:00~14:15 制御応用 I (3件) 司会:古賀 雅伸(九州工業大学)	3-4-2 13:00~14:40 SS01 生体信号の計測と制御 I (4件) オーガナイザー:渡邊 高志(東北大学) 司会:同上	3-5-2 13:00~14:40 SS03 視覚を用いた計測・制御 I (4件) オーガナイザー:岡谷 貴之(東北大学) 司会:同上
13:25-13:50					
13:50-14:15					
14:15-14:40					
14:40-14:55	休憩(15分)				
14:55-15:20		3-2-3 14:55~16:10 IS13 バイオと制御 II (3件) オーガナイザー:津村 幸治(東京大学) 司会:早川 朋久(科学技術振興機構) 企画:制御部門制御理論部会	3-3-3 14:55~16:10 制御応用 II (3件) 司会:山下 善之(東北大学)	3-4-3 14:55~16:35 SS01 生体信号の計測と制御 II (4件) オーガナイザー:渡邊 高志(東北大学) 司会:同上	3-5-3 14:55~16:35 SS03 視覚を用いた計測・制御 II (4件) オーガナイザー:岡谷 貴之(東北大学) 司会:同上
15:20-15:45					
15:45-16:10					
16:10-16:35					

※ IS: 招待セッション, SS: 特別企画セッション

5月25日(水)午前

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>1-1-1 10:50~12:30 [システムLSIが拓く計測制御応用] オーガナイザー:張山 昌論(東北大学) 司会:同上</p> <p>高安全知能自動車用VLSIプロセッサの性能仕様の決定法/東北大学 ○坂井 勇太, 亀山 充隆 ビジョンチップによる高速視覚計測と機械制御への応用/東京大学 ○小室 孝, 鏡 慎吾, 渡辺 義浩, 並木 明夫, 妹尾 拓, 奥 寛雅, 石川 正俊 中間結果の再利用に基づくオプティカルフロー抽出プロセッサのFPGA実現/小山高等専門学校 ○小林 康浩, 東北大学 張山昌論, 亀山 充隆 強誘電体ロジックに基づく高性能格子ガス法セルラアレーVLSIの構成/東北大学 ○鈴木 大輔, 羽生 貴弘</p>	<p>1-2-1 10:00~12:30 [自動車制御(I)] オーガナイザー:川邊 武俊(九州大学) 司会:同上 企画:制御部門制御技術部会</p> <p>ハイブリッドシステムモデルによる運転行動のモデル化—データクラスターリングによるアプローチ—/名古屋大学 ○鈴木 達也, 山田 晋, 豊田工業大学 早川 聡一郎, 土田 縫夫, トヨタ自動車(株) 津田 大司, 藤波 宏明 シフトレバー操作力アシスト装置の制御系モデル/カルソニックカンセイ(株) ○長村 謙介, 廣田 幸嗣, 早稲田大学 高木 良貴, 渡邊 亮 操作性を考慮した電動パワーステアリングシステムの制御/名古屋工業大学 ○鳥居 賢太郎, 森田 良文, 岩崎 誠, 鶴飼 裕之, 松井 信行 セミアクティブサスペンションにおけるアクチュエータを考慮した制御系設計法/神戸大学 ○深尾 隆則, 鈴木 隆文, 大須賀 公一 スライディングモード制御によるEMV用リニアモータの位置決め制御/名古屋工業大学 ○打田 正樹, 稲塚 博紀, 森田 良文, 神藤 久 車車間通信を利用した運転支援装置開発におけるモデル予測制御の応用/日産自動車(株) ○西羅 光, 瀬戸 陽治, 山村 吉典, 川邊 武俊</p>	<p>1-3-1 10:00~12:30 [モデル駆動制御とその応用] オーガナイザー:重政 隆(東芝ITコントロールシステム(株)) 司会:重政 隆(東芝ITコントロールシステム(株)), 浅野 一哉(JFE技研(株))</p> <p>モデル駆動制御について/(独)理化学研究所 ○木村 英紀 モデル駆動PIDコントローラとその調整方法/東芝ITコントロールシステム(株) ○重政 隆, (株)東芝 行友 雅徳, 馬場 泰, 東芝ITコントロールシステム(株) 小島 文夫 鉄鋼プロセス制御におけるモデル駆動制御の適用事例/JFE技研(株) ○浅野 一哉 押出し流れ反応器へのモデル駆動型PID制御適用/三菱化学(株) ○天野 壮一, 高田 晴夫, 東芝ITコントロールシステム(株) 重政 隆, (株)東芝 行友 雅徳, 馬場 泰, 東芝ITコントロールシステム(株) 小島 文夫 紙パプロセスにおけるモデル駆動PID制御の適用事例/日本製紙(株) 瀬戸口 賢一, ○池野 雄策, 東芝三菱電機産業システム(株) 太田 宏, 根岸 靖典 非線形モデル追従形制御による磁気浮上システムの制御/山形大学 ○大久保 重範</p>	<p>1-4-1 10:25~12:30 [環境問題への制御技術応用] オーガナイザー:黒谷 憲一(富士電機システムズ(株)), 久保田 哲也(川崎重工業(株)) 司会:同上 企画:制御部門制御技術部会</p> <p>モデル予測制御に基づくガス化溶融炉制御システムの開発/(株)神戸製鋼所 ○前田 知幸, 友近 信行, 中山 万希志, (株)神鋼環境ソリューション 伊藤 正, 下梨 孝, 細田 博之 新幹線車両の耳つん防止制御/川崎重工業(株) ○小倉 一樹, 小谷野 薫, 牧野 一憲, 岡 太良 大規模工場の原動力設備プラントの最適運用による省エネルギー/富士電機アドバンステクノロジー(株) ○北川 慎治, トヨタ自動車(株) 津田 春次, 富士電機システムズ(株) 項 東輝, 富士電機アドバンステクノロジー(株) 福山 良和 コンバインドサイクル発電所におけるNOx低減用SCR制御システムへの非線形モデル予測制御の適用/新居浜工業高等専門学校 ○豊田 幸裕, 統計数理研究所 尾崎 統, 上智大学 ヴァレリー 尾崎 可変忘却要素を用いた自動車排出ガス用触媒の劣化診断/宇都宮大学 岡田 康志, ○奥田 裕之, 足立 修一, ダイハツ工業(株) 丹羽 伸二, 梶谷 満信</p>	<p>1-5-1 10:00~12:30 [宇宙ロボットの新しい制御] オーガナイザー:吉田 和哉(東北大学) 司会:同上</p> <p>テザー宇宙ロボット技術実証へのアプローチ/香川大学 ○能見 公博 テザーによる巻き付き捕獲マニピュレーション/東京大学 ○鈴木 高宏, 蛭原 裕治 非ホロノミック特性を利用した3次元宇宙ロボットの姿勢制御/川崎重工業(株) ○掃部 雅幸, 慶応義塾大学 吉田 和夫 手先の残留振動抑制を考慮した宇宙ロボットアーム操作法/(独)宇宙航空研究開発機構 ○澤田 弘崇, 東京工業大学 此上 一也, 松永 三郎, (独)宇宙航空研究開発機構 上野 浩史, 小田 光茂 宇宙用柔軟ベースマニピュレータにおける適応制御/東北大学 ○吉田 和哉, DLR 安孫子 聡子 双腕宇宙ロボットによる軌道上作業実験システムの構築/東北大学 /○佐藤 大祐, 鳥谷 昭之, 伊勢 紘人, 山崎 峻一, 内山 勝</p>

5月25日(水)午後1

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>1-1-2 14:45~16:50 [適応学習制御の新展開 (I)] オーガナイザー:増田 士朗(東京都立科学技術大学),水本 郁朗(熊本大学) 司会:増田 士朗(東京都立科学技術大学) 企画:制御部門知的システム構築のための適応学習制御調査研究会</p> <p>I & I に基づく適応制御手法とその応用/慶應義塾大学 ○加藤 康宏,大森 浩充 Direct Adaptive Control for Nonlinear Uncertain Systems with Time Delay / JST ○Tomohisa Hayakawa 線形パラメトリックシステムの適応ロバスト制御/千葉大 ○劉 康志 ウェーブレットと自己組織化ニューラルネットワークを用いた人工衛星エッジ抽出法/東京都立科学技術大学 ○小島 広久,白田 泰 環境適応ロボットのバイオメトリック制御/(独)理化学研究所 ○羅志偉</p>	<p>1-2-2 14:45~16:50 [自動車制御 (II)] オーガナイザー:川邊 武俊(九州大学) 司会:同上 企画:制御部門制御技術部会</p> <p>車輪に横滑りを有する車両の厳密な線形化による軌道追従制御/武蔵工業大学 野中 謙一郎,○中山 元 前輪アクティブステアリングによる障害物回避性能の向上/(株)本田技術研究所 ○藤原 幸広,金星 光晴,大島 健一 RBF ニューラルネットワークを用いた鉛バッテリーの充電状態検出/名古屋工業大学 ○山本 壮,李 禪姫,森田 良文,水野 直樹 ブースト圧フィードバック補償器を用いた加速ショック抑制制御/名古屋工業大学 ○川福 基裕,清水寿得,天野 徹,岩崎 誠,平井 洋武,三菱自動車工業(株) 梅井 一英 非線形コントローラによる自動車の駆動制御/東海大学 マリザン ムービン,田代 真弘,○大内 茂人</p>	<p>1-3-2 14:45~16:50 [プロセス制御 (I)] オーガナイザー:橋本 芳宏(名古屋工業大学),山本 透(広島大学) 司会:山本 透(広島大学)</p> <p>未知むだ時間系に対する Memory-Based PID コントローラの一設計/広島大学 ○高尾 健司,山本 透,難元 孝夫 内部熱交換型蒸留塔の制御性に関する検討/京都大学 ○福島 知洋,冨成 堯行,加納 学,長谷部 伸治 Piecewise Affine Model に基づくモデル予測制御/名古屋工業大学 ○坂本 大,伊藤 利昭,橋本 芳宏 運転データに基づく階層型品質改善システムの開発/京都大学 ○藤原 幸一,リ スンヒョン,加納 学,長谷部 伸治 積層型マイクロ化学プロセスにおける流路閉塞検出/京都大学 藤岡 徳,殿村 修,○加納 学,長谷部 伸治</p>	<p>1-4-2 14:45~16:50 [ロボティクス (I)] 司会:鈴木 高宏(東京大学)</p> <p>移動ロボットのフォーメーション走行制御と座標変換による衝突回避/北海道大学 ○小笠原 健太,山下 裕 出力零化制御による人間型ロボットの走行に関する研究/三菱電機(株) 大島 龍介,東京工業大学 ○中浦 茂樹,三平 満司 LMI によるロボットマニピュレータの機構設計法/秋田大学 ○小笠原 伸二,平元 和彦,土岐 仁 多項式行列手法による機械システムの制御系設計への統一的アプローチ/秋田大学 ○平元 和彦 障害物回避を含む機械システムの軌道追従制御/電気通信大学 ○桜間一徳,中野 和司</p>	<p>1-5-2 14:45~16:50 [モデル予測制御] 司会:福島 宏明(電気通信大学)</p> <p>DynaGraph 法による平面2足歩行ロボットのモデル予測制御/東京工業大学 ○田崎 勇一,井村順一 衝突回避を考慮した複数移動体のモデル予測編隊制御/電気通信大学 ○根 和幸,福島 宏明,松野 文俊 ノルム有界な不確かさを持つシステムに対するモデル予測制御/京都大学 ○鈴木 宙見,杉江 俊治 モデル予測制御法と SDRE 法の関連に関する一考察/大阪府立大学 ○井前 讓,相模 宏樹,小林 友明,サイ 貴生 Adaptive Receding Horizon Control based on a New Parameter Estimation Algorithm / Kyoto University ○Tae-Hyoung Kim, Toshiharu Sugie</p>

5月25日(水)午後2

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>1-1-3 17:05~18:45 [適応学習制御の新展開 (II)] オーガナイザー: 増田 士朗 (東京都立科学技術大学), 水本 郁朗 (熊本大学) 司会: 水本 郁朗 (熊本大学) 企画: 制御部門知的システム構築のための適応学習制御調査研究会</p> <p>コントローラ切替による予測型 PID 制御系の一設計/広島大学 ○波多野 崇, 中野 耕太郎, 山本 透, 雛元 孝夫 CMAC を併用したセルフチューニング PID 制御系の一設計/広島大学 ○久保 祐紀, 湯浅 宏太, 山本 透, 雛元 孝夫 連続時間モデルの適応同定における状態変数フィルタの設計/徳島大学 ○池田 建司, 最上 義夫, 下村 隆夫 Dynamic Surface Control Approach to Adaptive Robust Control of Nonlinear Systems in Semi-Strict Feedback Form / Kyusyu University ○ Zi-Jiang Yang, Toshimasa Nagai, Shunshoku Kanae, Kiyoshi Wada</p>	<p>1-2-3 17:05~19:10 [システム解析] 司会: 藤崎 泰正 (神戸大学)</p> <p>線形不確定システムの可制御性/東京都立科学技術大学 ○橋本 智昭, 摂南大学 雨宮 孝, 東京都立科学技術大学 藤井 裕矩 LMI 緩和推定を用いた実数値 GA による双線形行列固有値最適化法/神戸大学 ○川西 通裕, (株) 日立製作所 生山 裕, キヤノン (株) 平山 明延 LQR フィードバック系の閉ループ極の和: 代数的アプローチ/(株) 富士通研究所 ○穴井 宏和, 立教大学 横山 和弘, 東京大学 原 辰次 周期係数システムの可制御性と特性乗数配置について/名古屋大学 ○穂高 一条 確率的結合コンパートメントシステムの安定性解析/東京大学 ○中島 宏, 科学技術振興機構 早川 朋久, 東京大学 原 辰次</p>	<p>1-3-3 17:05~18:45 [プロセス制御 (II)] オーガナイザー: 橋本 芳宏 (名古屋工業大学), 山本 透 (広島大学) 司会: 橋本 芳宏 (名古屋工業大学)</p> <p>粒子層熱伝導プロセスにおける熱物性パラメータのオンライン同定/東北大学 ○崔 光輝, 吉田 雅俊, 山下 善之, 松本 繁 プロセス制御ループにおけるバルブステイクションの一検出手法/東北大学 ○三浦 俊夫, 山下 善之, 吉田 雅俊, 松本 繁 2自由度 VRFT によるガス圧力・流量制御系の一設計/(株) 東芝 ○中本 政志 モデルベース制御手法による蒸留塔の制御/出光興産 (株) ○藤井 憲三, 栗原 久光, 広島大学 山本 透</p>	<p>1-4-3 17:05~18:45 [ロボティクス (II)] 司会: 王 志東 (東北大学)</p> <p>遠隔操作マニピュレータシステムにおけるハイブリッド制御系の安定性解析/奈良先端科学技術大学院大学 ○中村 文一, 柿添 有紀, 北海道大学 山下 裕, 奈良先端科学技術大学院大学 西谷 紘一 状態量依存の入力制約を有する非線形システムの制御則設計およびロボットアームへの適用/奈良先端科学技術大学院大学 ○加藤 健一, 喜種 奈美, 中村 文一, 西谷 紘一 Modified PID Control of a Single-Link Flexible Robot / Tohoku University ○ Tamer Mansour, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama, Assiut University Ahmed A. Abo-Ismael Hamilton の原理に基づく軌道生成手法の制約付き問題に対する拡張/大阪大学 ○森田 晋, 大塚 敏之</p>	<p>1-5-3 17:05~19:10 [非線形システム] 司会: 浦久保 孝光 (神戸大学)</p> <p>可積分なアファイン拘束の求積アルゴリズム/東京大学 ○甲斐 健也, (独) 理化学研究所 木村 英紀, 東京大学 原 辰次 Cascading interconnection to assess input-to-state stability of nonlinear large-scale systems / Kyushu Institute of Technology ○Hiroshi Ito 無限次元ポートハミルトン系と場の方程式の関係/東京工業大学 ○西田 豪, 山北 昌毅 Conley-Dirac 構造/東京工業大学 ○西田 豪, 山北 昌毅 有限差分近似を用いた 1 入力 UAM の最適フィードバック則/北海道大学 ○西村 悠樹, 山下 裕</p>

5月26日(木)午前1

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
	<p>2-2-1 09:30~10:45 [非ホロノミック系の制御 (I)] オーガナイザー: 折 欣(岡山県立大学) 司会: 同上 企画: 制御部門制御理論部会</p> <p>繰り返し学習を用いた跳躍ロボットの 周期運動制御/京都大学 ○石川 将人, ソニー(株) 山田 研次, 京 都大学 杉江 俊治 2つの軸対称剛体からなる宇宙ロボ ットの姿勢制御/神戸大学 ○浦久保 孝光, 田島 宏史, 多田 幸生 汎用マニピュレータによるデビルステ ィックの持続回転運動制御/東京工 業大学 ○中浦 茂樹, 藤本 大介, 三平 満司</p>	<p>2-3-1 09:30~10:45 [むだ時間システム] 司会: 平田 健太郎(大阪府立大学)</p> <p>State predictor based on synchronization and an application / Tokyo Metropolitan University ○Toshiki Oguchi, Eindhoven University of Technology Henk Nijmeijer 無限個の不安定極をもつシステムに対 する標準型 H^∞ 制御問題について/ 京都大学 ○加嶋 健司, 山本 裕 Formulas on preview and delayed H^∞ control: output feedback case / Tokyo Metropolitan University ○Akira Kojima</p>	<p>2-4-1 09:55~10:45 [ハイブリッド・非線形システムの同定 (I)] オーガナイザー: 太田 快人(大阪大 学), 田中 秀幸(京都大学) 司会: 田中 秀幸(京都大学) 企画: 制御部門制御理論部会</p> <p>切り替え手動操作のモデリングと変化 検出/大阪大学 ○山本 茂, 内田 一成, 大阪工業大学 奥 宏史 確率的切り替えを伴う ARX モデルの パラメータ推定とそ の行動認識への応用/名古屋大学 ○鈴木 達也, 山田 直幸, 稲垣 伸吉, 豊田工業大学 早川 聡一郎, 土田 縫夫</p>	<p>2-5-1 09:30~10:45 [サンプル値システム] 司会: 石井 秀明(東京大学)</p> <p>サンプル値 H^∞ 制御による $\Delta\Sigma$ 型 AD /DA 変換器の設計/京都大学 ○ 永原 正章, 山本 裕 LQ and H-infinity control synthesis for a class of PWM systems / Kyoto University ○Hisaya Fujioka, University of Melbourne Chung-Yao Kao, Royal Institute of Technology Stefan Almer, Ulf Jonsson Robust stability analysis of sampled-data systems via periodically time-varying scaling /Kyoto University ○Tomomichi Hagiwara, Ryouta Mori</p>

5月26日(木) 午前2

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>2-1-2 11:00~12:40 [ロボスト制御] 司会：佐藤 和也 (佐賀大学)</p> <p>GIMC 構造を用いた磁気浮上システム の高性能ロボスト制御/長岡技術科 学大学 ○滑川 徹, 丸山 英人 Robust Performance Analysis of Linear Time-Invariant Parameter -Dependent Systems using Higher-Order Lyapunov Functions /JAXA ○Masayuki Sato Robust Performance Analysis of Linear Time-Invariant Uncertain Systems by Taking Higher-Order Time-Derivatives of the State/ Kyoto University ○Yoshio Ebihara, LAAS-CNRS Dimitri Peaucelle, Denis Arzelier, Kyoto University Tomomichi Hagiwara 3 値の PWM 型制御入力に基づく安定 化/(株)リコー 富田 健太郎, 大 阪大学 ○浅井 徹</p>	<p>2-2-2 11:00~12:40 [非ホロノミック系の制御 (II)] オーガナイザー: 折 欣(岡山県立大学) 司会：同上 企画：制御部門制御理論部会</p> <p>非線形コンパス型歩行モデルの対称性 を利用したインパルス入力によるフ ィードバック制御/大阪大学 南 繁雄, ○大塚 敏之 近似線形化によるリモート駆動型アク ロボットの姿勢制御/岡山県立大学 ○近藤 正啓, 折 欣, 兼田 雅弘 劣駆動非ホロノミック飛行船の広域指 数安定化制御(ロボスト安定化補償 器の設計と屋内飛行実験)/名古屋 工業大学 ○山田 学, 佐藤 真吾, カリフォルニア大学バークレイ校 富塚 誠義 アファイン拘束を受ける非ホロノミッ ク力学システムの制御問題/東京 大学 ○甲斐 健也, (独) 理化学研 究所 木村 英紀, 東京大学 原 辰 次</p>	<p>2-3-2 11:00~12:40 [人間系] 司会：鈴木 達也 (名古屋大学)</p> <p>手動による位置制御の外乱抑制性能 ~レバー操作実験による解析~/早 稲田大学 高木 良貴, ○石原 陽一, 渡邊 亮, カルソニックカンセイ(株) 廣田 幸嗣, 長村 謙介 随意運動の終点誤差分散最小モデルの 双対性に関する考察/東京工業大学 ○白根 一登, 井村 順一 列車群運行シミュレータの作成~運転 士モデルによる三次元走行の実現と 輸送力の検証~/早稲田大学 ○四 釜 康治, 金 潤植, 杉本 聡, 渡辺 亮 定常零点をもつフィードバックコント ローラを用いた安定化手動操作の制 御/大阪大学 ○滝本 隆, 山本 茂</p>	<p>2-4-2 11:00~12:15 [ハイブリッド・非線形システムの同定 (II)] オーガナイザー：太田 快人 (大阪大 学), 田中 秀幸 (京都大学) 司会：太田 快人 (大阪大学) 企画：制御部門制御理論部会</p> <p>Just-In-Time 手法に基づく非線形 DD アームの同定法/東北大学 ○牛田 俊, 出口 光一郎 部分空間法を用いた連続時間ウィナー 型非線形モデルの同定/広島大学 ○増淵泉, 渦潮電機(株) 村井和 弘 白色雑音を入力とするウィーナーモデ ルの同定/京都大学 ○田中 秀幸, 甲斐 仁彦, 片山 徹</p>	<p>2-5-2 11:00~12:40 [オブザーバ] 司会：中村 文一 (奈良先端科学技術大 学院大学)</p> <p>外乱推定機能を有する離散時間オブザ ーバの一構成法/広島市立大学 ○ 小野 貴彦 早いサンプリング周期のオブザーバを 用いたマルチレートシステムに対す る出力追従制御/熊本大学 ○大平 聡, 水本 郁朗, 公文 誠, 岩井 善太 初期状態オブザーバによる大域的な状 態推定: 二輪車両型ロボットに対す る理論と実験/奈良先端科学技術大 学院大学 ○樋口 宗明, 中村 文一, 西谷 紘一 未知係数を含む方物型分布定数系の適 応オブザーバ/北海道大学 ○大室 朗, 山下 裕</p>

5月26日(木)午後1

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>2-1-3 13:40~14:55 [H^∞制御 (I)] 司会：永原 正章 (京都大学)</p> <p>放物型分布定数系の有限次元モデル規範形適応 H^∞制御/統計数理研究所 ○宮里 義彦 射影則を用いたリニアスライダにおける適応型 H^∞制御/佐賀大学 ○正司 啓人, 佐藤 和也, 九州産業大学 鶴田 和寛 リンク摩擦補償を含むロボットマニピレータの適応 H^∞制御/佐賀大学 佐藤 和也, ○西島 大輔, 九州産業大学 鶴田 和寛</p>	<p>2-2-3 13:40~14:55 [ハイブリッドシステム] 司会：井村 順一 (東京工業大学)</p> <p>MLD システム表現を用いた群集挙動のモデリング/東京都立科学技術大学 長井 崇, 首都大学東京 ○児島 晃 ディスクリプタ形式による論理ダイナミクスのシステム表現とそのハイブリッドシステムの制御への応用/東京工業大学 ○小林 孝一, 井村 順一 min-plus 線形システムに対する max-plus モデル予測制御/東京都立科学技術大学 ○増田 士朗, 宮本 玲</p>	<p>2-3-3 13:40~14:55 [非線形制御応用] 司会：中浦 茂樹 (東京工業大学)</p> <p>非線形システムの安定性理論を用いた最適化手法による複数台インバータ駆動ポンプの省エネ運転方式/富士電機アドバンステクノロジー(株) ○中沢 親志, 福山 良和, 富士電機システムズ(株) 小林憲徳 非線形 Receding Horizon 制御の海洋工事作業船への適用/川崎重工業(株) 河野 行伸, 加賀谷 博昭, ○浜松 正典, 小野寺 達也, (株)川崎造船 斎藤 泰夫 クエリーベース型学習によるMRダンパー減衰力の予測と振動制御への応用/慶應義塾大学 ○古賀 邦明, 佐野 昭</p>	<p>2-4-3 13:40~14:55 [システム同定] 司会：米谷 昭彦 (名古屋工業大学)</p> <p>多目的最適化問題としてのシステム同定のための最適入力設計/大阪大学 ○魚崎 勝司, 畠中 利治, 近藤 一慶 Necessary data rate for mixed deterministic/probabilistic identification error bounds/The University of Tokyo ○Koji Tsumura Multi-Laguerre フィルタによるシステム同定/名古屋工業大学 ○小野 貴博, 米谷 昭彦</p>	<p>2-5-3 13:40~14:55 [ディスクリプタシステム] 司会：鷹羽 浄嗣 (京都大学)</p> <p>冗長な Descriptor アプローチと Dilation アプローチの関係について/舞鶴工業高等専門学校 ○川田 昌克 ディスクリプタシステムに対するスライディングモード制御/名古屋大学 ○宮崎 孝, 細江 繁幸 ディスクリプタシステムの出力フィードバック H^∞制御:新たな LMI 条件による補償器構成法/広島大学 ○増淵 泉</p>

5月26日(木)午後2

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>2-1-4 15:10~16:50 [H∞制御 (II)] 司会：坂本 登 (名古屋大学)</p> <p>H∞遅延フィードバックコントローラ の設計/大阪府立大学 ○平田 健 太郎 外点法を用いた低次元化H∞制御器の 設計法/明石工業高等専門学校 ○ 上 泰, 九州工業大学 延山 英沢 耐故障性を有する二次安定化状態フィ ードバックの構造/九州工業大学 ○瀬部 昇 Analysis of Linear Systems with Input Saturation using Matrix Sum of Squares Optimization/ Kyushu Institute of Technology ○ Hiroyuki Ichihara, Eitaku Nobuyama</p>	<p>2-2-4 15:10~16:50 [ネットワーク] 司会：小口 俊樹 (首都大学東京)</p> <p>センサネットワーク上でのモデルベー ス制御/神戸大学 ○濱谷 勇志, 藤崎 泰正 変動通信遅れを有するネットワークを 介した制御システムに対する LQG 制御/金沢大学 ○向井 正和, 藤田 政之 サブバンド符号化を用いたネットワー ク化制御系の設計/東京大学 ○石 井 秀明, 倉橋 裕一, 原 辰次 出力の伝送遅延を補償するモデルベー ス推定に基づく制御系の設計/大阪 大学 ○小塚 智之, 山本 茂</p>	<p>2-3-4 15:10~16:50 [相互作用と賢さ] オーガナイザー：平田 泰久 (東北大 学), 菅原 研 (東北学院大学) 司会：同上 企画：SI 部門相互作用と賢さ部会</p> <p>2 自由度なぞり動作に対応したアクテ ィブタイプ弾性表面波皮膚感覚ディ スプレイ/埼玉大学 ○高崎 正也, 小谷 浩之, 東京大学 奈良 高明, 埼玉大学 水野 毅 パートナーロボットのコミュニケーシ ョンのための相互認知環境/首都大 学東京, 科学技術振興機構 ○久保 田 直行, 首都大学東京 西田 謙一 郎 パッシブロボティクスに基づいた人と 移動ロボットによる物体のハンドリ ング/東北大学 ○深谷 憲太, 東北 大学, 科学技術振興機構 平田 泰 久, 東北大学 小菅 一弘 変動確率法を用いた群ロボットの多種 分業と比率制御/東北大学 栖関 浩平, 東北学院大学 ○菅原 研, 大 阪府立大学 水口 毅, 東北大学 小 菅 一弘</p>	<p>2-4-4 15:10~16:50 [同定と応用] 司会：足立 修一 (宇都宮大学)</p> <p>外乱と初期値とを考慮した船体パラメ ータの実用的同定方法/(株)トキ メック ○羽根 冬希, 酒井 敏, 伊 藤 晶子 システム同定支援のための GUI の開 発/秋田県立大学 ○高梨 宏之, 宇 都宮大学 足立 修一 適応信号処理のための逐次 TLS アル ゴリズムについて/九州大学 ○和 田 清, 田之畑 孝侍, 金江 春植, 楊 子江 耐雑音性を考慮した反復学習制御と連 続時間システム同定への応用/奈良 工業高等専門学校 ○酒井 史敏, 京 都大学 杉江 俊治</p>	<p>2-5-4 15:10~16:50 [制御工学への知能科学からの接近] オーガナイザー：魚崎勝司 (大阪大学) 司会：同上 企画：システム情報部門ニューラルネ ットワーク部会</p> <p>適応学習機能を有する首サポータの開 発/広島大学 ○黒住 亮太, 山本 透 非線形システムの創発的制御系設計ー プログラム微分培養からの接近ー/ 大阪府立大学 ○井前 讓, 菊池 吉 晃, 小林 友明, サイ 貴生 階層型強化学習によるモデリングと制 御/鳥取大学 ○花田 一了, 榎田 大輔, 北村 章, (株)神戸製鋼所 中 山 万希志, 前田 知幸, 西野 都 Particle Swarm Optimization による ウィナーシステムの同定/大阪大学 ○近藤 伸彦, 小西 基樹, 畠中 利治, 魚崎 勝司</p>

5月27日(金)午前

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>3-1-1 09:55~12:00 [非線形ダイナミクスの構造と制御(I)] オーガナイザー：山下 裕 (北海道大学), 伊藤 博 (九州工業大学) 司会：山下 裕 (北海道大学) 企画：非線形ダイナミクスの特異構造から制御を考える調査研究会</p> <p>同次固有値の存在性と同次システムの振動性に関する解析/奈良先端科学技術大学院大学 ○中村 文一 Parametrizing supply rates to establish global stability in the absence of finite nonlinear L_∞ gain / Kyushu Institute of Technology ○Hiroshi Ito 人工衛星群の編隊制御に関する非線形システムの一考察/名古屋大学 ○小野 雅善, 三菱重工業(株) 川端 裕子, 名古屋大学 坂本 登, 軸屋 一郎 高周波加振によるシステムの安定化と運動制御への応用/筑波大学 ○藪野 浩司 システムはめ込み後の微分代数方程式表現/大阪大学 ○大塚 敏之</p>	<p>3-2-1 09:30~12:00 [計測・制御ネットワークの技術課題を探る~製造現場での問題意識と実フィールド(産業応用部門)での取組み~] オーガナイザー：高野正利 (トヨタ自動車(株)) 司会：同上 企画：産業応用部門計測・制御ネットワーク部会</p> <p>プラントネットワークの実際とプランの将来像から見たネットワークの課題/トヨタ自動車(株) ○高野正利 リアルタイム工業用イーサネットの現状と問題点/(株)東芝 ○高柳 洋一 フィールドネットワークを活用したデバイス管理技術/NPO 法人日本プロフィバス協会 ○元吉 伸一 セキュア・プラント・ネットワークの実証検討/(株)日立製作所 ○山田 勉, 齊藤 雅彦 民生用ネットワークの動向/(株)日立製作所 鮫嶋 茂稔 産業用分散コンピューティング基盤/大日本印刷(株) ○伊豫田 一成</p>	<p>3-3-1 09:55~12:00 [制御系設計] 司会：蛭原 義雄 (京都大学)</p> <p>精度保証付き数値計算に基づく制御系設計/九州工業大学 ○古賀 雅伸, 廣木 聡憲 バンドパスフィルタを用いた反証に基づく PID ゲイン調整/広島大学 ○佐伯 正美, 濱田 修, 増淵 泉, 和田 信敬 逐次 LMI 化アルゴリズムを用いたパラメータ依存 Lyapunov 関数を許容するゲインスケジューリング制御系設計/大阪府立大学 ○下村 卓, 木口 祐一郎 周期的重み付きモデルマッチング問題に基づいたマルチレート安定化制御器の導出/東京大学 ○丹下 吉雄 切込に起因する外乱応答を抑制する制御系の設計/大阪大学 ○浅井 徹</p>	<p>3-4-1 09:55~12:00 [拘束システム] 司会：三平 満司 (東京工業大学)</p> <p>一般化した有限時間線形系の特異値・特異ベクトルと補償入力的设计/首都大学東京 ○原 尚之, 児島 晃 時変の目標値に対するリファレンスガバナの構成法/奈良先端科学技術大学院大学 ○小木曾 公尚, 大阪大学 平田 研二 非線形システムに対する最小拘束ホライズンの計算法：ランダム化アルゴリズムに基づく方法/京都大学 ○畑中 健志, 鷹羽 浄嗣 あるクラスの非線形システムに対する最大出力許容集合の構成に関する考察/大阪大学 ○平田 研二, 太田 快人 時間軸変換を利用した多入出力系に対するアンチワインドアップ制御/東京工業大学 三平 満司, 中浦 茂樹, 武蔵工業大学 ○星 義克, (株)山武 北條 達也, 黒崎 淳</p>	<p>3-5-1 09:30~12:00 [移動体の誘導制御] オーガナイザー：木田 隆 (電気通信大学), 千田 有一 (信州大学) 司会：同上 企画：制御部門先端制御技術のビークル応用調査研究会</p> <p>UAV Flight Simulator と UAV モデル/信州大学 ○木下 拓也, 今度 史昭 H_∞問題によるモデルマッチング制御器設計とその実験結果 - 航空機運動の横方向運動 - / (独)宇宙航空研究開発機構 ○佐藤 昌之 保守性を低減化したロバスト安定解析の方法について/信州大学 千田 有一, ○木村 剛生, (株)東芝 古川 亮 パラメータに対し区分的線形なスケジューリングゲインを有する制御系の設計法/ (独)宇宙航空研究開発機構 ○濱田 吉郎, 山口 功, 電気通信大学 木田 隆 人工衛星の2ホイール入力による最適姿勢変更/横浜国立大学 ○上野 誠也, 曾子 隆博 宇宙機の非線形 H_∞ トラッキング制御/電気通信大学 ○池田 裕一, 木田 隆, 長塩 知之</p>

5月27日(金)午後1

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
<p>3-1-2 13:00~14:40 [非線形ダイナミクスの構造と制御 (II)] オーガナイザー：山下 裕 (北海道大学), 伊藤 博 (九州工業大学) 司会：伊藤 博 (九州工業大学) 企画：非線形ダイナミクスの特異構造から制御を考える調査研究会</p> <p>不連続フィードバックを用いた非線形システムの非平衡点の制御/京都大学 ○石川 将人, トヨタ自動車(株) 水瀬 雄樹, 京都大学 杉江 俊治 強漸近安定な不連続システムに対する位相的条件について/北海道大学 ○山下 裕, 都築 卓有規</p> <p>2-dimensional Gradient-like Morse-Smale Controlled Systems / Toba National College of Maritime Technology ○Ryuji Enomoto 非線形系の重み付きモデル低次元化/名古屋大学 ○藤本 健治, 椿野 大輔</p>	<p>3-2-2 13:00~14:40 [バイオと制御 (I)] オーガナイザー：津村 幸治(東京大学) 司会：同上 企画：制御部門制御理論部会</p> <p>細胞内化学反応ネットワークにおけるゆらぎの制御と利用/東京大学 ○小林徹也, 東京大学, (独) 科学技術振興機構 合原一幸 SOSTOOLS を用いた熱ショック応答の確率論的安定性の分析/大阪大学 ○珍部 友宏, University of California, Santa Barbara Mustafa Khammash, 大阪大学 太田 快人, University of California, Santa Barbara Hana El Samad 高速トラッキングを用いたゾウリムシの運動制御/東京大学 ○尾川 順子, 奥 寛雅, 東北大学 橋本 浩一, 東京大学 石川 正俊 ゾウリムシ電気走性のダイナミクスモデル/東京大学 ○尾川 順子, 奥 寛雅, 東北大学 橋本 浩一, 東京大学 石川 正俊</p>	<p>3-3-2 13:00~14:15 [制御応用 (I)] 司会：古賀 雅伸 (九州工業大学)</p> <p>超音速風洞用磁力支持天秤装置開発における制御の問題について/ (独) 宇宙航空研究開発機構 ○須田 信一, 澤田 秀夫, 国益 徹也, 三菱重工業(株) 溝口 也寸志 マルチエージェントモデリング技術の電力市場モデルへの適用とシステム制御的考察/(株) 東芝 ○飯野 穰, 東京大学 藤井 康正 Java による高炉シミュレータと統合可視化/早稲田大学 ○小川 雅俊, 大貝 晴俊, 九州工業大学 古賀 雅伸, 新日本製鐵(株) 伊藤 雅浩, 早稲田大学 内田 健康, 新日本製鐵(株) 松崎 眞六, ニッテツ北海道 制御システム(株) 田島 和典</p>	<p>3-4-2 13:00~14:40 [生体信号の計測と制御 (I)] オーガナイザー：渡邊 高志(東北大学) 司会：同上</p> <p>表面筋電信号を用いた運動制御に関する研究/東京工業大学 ○辛 徳, 小池 康晴 局所的筋電駆動型下肢 FES の臨床応用/東北大学 ○杉山貴也, 福島大学 二見亮弘, 東北大学 関 和則, 半田康延 義手制御系設計のためのヒト母指筋張力応答の定式化/大阪大学 ○奥野 竜平, 赤澤 堅造 機能的電気刺激 (FES) 制御におけるフィードバック誤差学習の適用方法の検討/東北大学 ○帖佐 征一, 渡邊 高志, 吉澤 誠, 東北学院大学 星 宮 望</p>	<p>3-5-2 13:00~14:40 [視覚を用いた計測・制御 (I)] オーガナイザー：岡谷 貴之(東北大学) 司会：同上</p> <p>注視機構を用いた2足歩行ロボットの動作安定化/東北大学 滝沢 象太, 牛田 俊, ○出口 光一郎 能動的物体認識のための最適カメラパラメータ選択方法/東北大学 ○大津 裕美, 出口 光一郎 サンプルに基づく運動の事前知識を用いた画像からの道具の運動計測/東北大学 ○牛崎 学, 岡谷 貴之, 出口 光一郎 ID タグを利用したビジョンシステムによる対象検出/山形大学 ○本谷 秀堅</p>

5月27日(金)午後2

第1室	第2室	第3室	第4室	第5室
	<p>3-2-3 14:55~16:10 [バイオと制御(II)] オーガナイザー:津村 幸治(東京大学) 司会:早川 朋久(科学技術振興機構) 企画:制御部門制御理論部会</p> <p>分子モデルによる哺乳類の概日リズムのロバスト性解析/早稲田大学 ○日野原 隆道, 小川 和人, 内田 健康, 柴田 重信 頭蓋内圧亢進症のモデリングとその制御/(独)理化学研究所 ○陸 高華, 木村 英紀 身体の動力学モデルに基づくヒト自然立位時身体動揺の解析/(独)理化学研究所 ○江 依法, 木村 英紀</p>	<p>3-3-3 14:55~16:10 [制御応用(II)] 司会:山下 善之(東北大学)</p> <p>アレーアンテナのロバスト適応制御/山口大学 ○若佐 裕治, 内山田 太一, 田中 幹也 制御系設計・実験統合環境の構築と学部学生実験への適用による考察/大阪大学 ○平田 研二, 大原 伸介, 新銀 秀徳 Lego Mindstorms を用いた制御実験/早稲田大学 ○渡辺 亮</p>	<p>3-4-3 14:55~16:35 [生体信号の計測と制御(II)] オーガナイザー:渡邊 高志(東北大学) 司会:同上</p> <p>心拍変動からみた繰り返しスキー運動時における休息期の評価/新潟大学 ○馬場 裕子, 牛山 幸彦, 村山 敏夫, 千明 剛, 木竜 徹 筋ジストロフィー患者の手内筋の表面筋電図計測とその応用/秋田大学 ○森島 大静, 井上 浩, 国立病院機構あきた病院 小林 顕, 猪又 八郎 3次元ウェアラブルセンサを用いた購買行動の推定/東北大学 ○胡 丹, 大瀧 保明, 猪岡 光, 橋本 浩一 VDT 入力作業による生体反応と疲労評価モデリング/早稲田大学 ○八谷 百合子, 産業医科大学 宮地 卓, 藤崎 丈詞, オリパス(株) 内田 和彦, 産業医科大学 織田 進, 森 晃爾, 早稲田大学 大貝 晴俊</p>	<p>3-5-3 14:55~16:35 [視覚を用いた計測・制御(II)] オーガナイザー:岡谷 貴之(東北大学) 司会:同上</p> <p>平面構造を利用した複合現実感/東北大学 ○富沢 肇, 岡谷 貴之, 出口 光一郎 Crystalline Flow による輪郭線図形の異方的発展について/山形大学 ○鈴木 佑, 本谷 秀堅 受動性に基づく動的可動カメラを用いた視覚フィードバック制御/金沢大学 ○村尾 俊幸, 法政大学 河合 宏之, 金沢大学 藤田 政之 人間による視覚フィードバック系の制御特性の解析/東京電機大学 ○岩瀬 将美, 船坂 孝司, 近藤 豊, 島山 省四朗</p>