

プログラム:

1月29日(月)

9:50-10:00 主査挨拶 増田士朗 (首都大)

セッション1 [制御応用 1] 司会:水本郁朗(熊本大)

10:00-10:25 車両型ロボットの学習によるトラクション制御,
安達良太, 横山 誠 (新潟大)

10:25-10:50 質量変化を考慮した全方位移動型無人荷物搬送車の動的制御設計,
日高浩一 (東京電機大)

10:50-11:15 前後輪独立のコーナーリングスティフネス推定に基づく電気自動車のヨーレ
ート制御,
高橋直樹, 藤本博志 (横浜国大)

11:15-11:40 ニューラルネットワークによる経路制御 新学習法の提案と車両への応用,
水落 毅, 水野直樹 (名工大)

11:40-12:05 マイクログリッドにおける独立運転時の電圧、周波数安定化,
平野太一, 大森浩充 (慶應大)

セッション2 [制御応用 2] 司会:水野直樹(名工大)

13:00-13:25 多関節人腕の粘弾性計測に関する実験的考察,
物延孝幸, ○と明聡, 井上 昭, 井石恵子, 植木信幸 (岡山大)

13:25-13:50 双胎間輸血症候群における胎児鏡レーザー照射制御 温度センサを用いた性
能検証,
○長縄明大, 関 健史 (秋田大), 岡 潔(日本原子力研究開発機構),
千葉敏雄(国立成育医療センター), 中村哲也, 市倉 繁(ペンタックス (株)),
森戸義美((株) 関電工)

13:50-14:15 適応機構を有する自己修復制御系, ○高橋将徳 (九州東海大)

14:15-14:40 柔軟宇宙機の姿勢変更に対する適応変形量制限インプットシェーピング制御,
小島広久 (首都大), ウィリアム シングホース (ジョージア工科大)

セッション3 [非線形適応制御] 小島広久(首都大)

14:50-15:15 非ホロノミック移動ロボットの適応型軌道追従 H 制御,
○宮里義彦 (統数研)

15:15-15:40 障害物回避を含む2輪移動ロボットの適応制御,
○竹内昌裕, 山田 学, 水野直樹 (名工大)

セッション4 [故障診断, PID 制御] 司会:大森浩充(慶應大)

- 15:50-16:15 ブラインド同定に基づくシステム故障診断，
井上 昭，と 明聡，吉永 悠紀恵(岡山大)
- 16:15-16:40 GPC 性能評価に基づくパフォーマンス駆動型 PID 制御系の一設計，
○波多野 崇，山本 透，雛元孝夫(広島大)，Sirish L. Shah (アルバータ州立
大)
- 16:40-17:05 Design of a Performance-Driven Adaptive PID Controller，
○高尾健司(広島大)，大西義浩(呉高専)，山本 透，雛元孝夫(広島大)，
Sirish L. Shah (アルバータ州立大)

セッション 5 [特別講演] 司会：山本 透 (広島大)

- 17:20-18:20 Plant Health Management: The role of digital automation systems
in process and performance monitoring. Sirish L. Shah (アルバータ州
立大)

1 月 30 日(火)

セッション 6 [適応制御理論 1] 司会：池田建司 (徳島大)

- 9:00-9:25 適応ニューラルネットワークとバックステッピングによる
多入力多出力系の安定化およびトラッキング，
渡瀬大貴，市川 朗 (京都大)
- 9:25-9:50 指数安定な非線形システムに対する出力フィードバック指数受動化 PFC 設計
とその応用，
○大石晋也，水本 郁朗，岩井善太 (熊本大)
- 9:50-10:15 滑らかな射影則に基づく直接法 MRACS の一構成法，
○棚橋 清太郎，板宮敬悦 (防衛大)
- 10:15-10:40 スムーズな入力信号を生成する多入出力適応制御手法，
○吉田友馬，能見 朝，土田康隆，大屋勝敬 (九工大)

セッション 7 [サンプル値・マルチレート適応学習制御] 司会：板宮敬悦 (防衛大)

- 10:50-11:15 n-Delay 極限零点モデルを用いた連続時間系の離散時間適応制御，
南浜貴男，水野直樹 (名工大)
- 11:15-11:40 マルチレート PD 制御器の一設計法，
○佐藤孝雄(兵庫県大)，井上 昭 (岡山大)

セッション 8 [セルフチューニング，適応推定] 司会：佐藤和也 (佐賀大)

- 13:00-13:25 連続時間型一般化最小分散制御を用いたセルフチューニングコントロール，
増田 唯， 星野良太，森 泰親 (首都大)

- 13:25-13:50 バイアス補償型適応観測器を用いた連続時間モデル推定，
○池田建司，最上義夫，下村隆夫 (徳島大)
- 13:50-14:15 複数仮説型の粒子フィルタによるハイブリッド非線形システムの状態推定，
石丸新，○ 畠中利治 (大阪大)
- 14:15-14:40 推定更新量評価を導入した離散時間 Receding Horizon 状態推定法による適
応外乱推定，
○増田士朗(首都大)

セッション 9 [適応制御理論 2] 司会：増田士朗 (首都大)

- 14:50-15:15 位置決め装置における入力部の非線形特性を考慮したロバスト適応制御系の
設計，
佐藤和也，石部朝之(佐賀大)，鶴田和寛(九州産大)
- 15:15-15:40 Robust Adaptive Control Algorithm for Friction Compensation，
○ニールカムヘン イッティセック，佐野 昭 (慶應大)
- 15:40-16:05 超音波モータの知的 IMC-PID 制御，
吉村淑恵，田中幹也，若佐裕治，明石卓也，山下裕大 (山口大)