

プログラム:

1月28日(月)

9:55-10:00 主査挨拶 水本 郁朗 (熊本大)

セッション1 [バイオシステム] 司会: 池田 建司 (徳島大)

10:00-10:25 2つのサーカディアンリズム周期制御手法,

○ 久住 徹也, 大森 浩充 (慶應大)

10:25-10:50 CAM植物の非線形ダイナミクス推定,

○ 十時 優介, 末光 治雄, 松尾 孝美 (大分大)

セッション2 [極値探査法] 司会: 大森 浩充 (慶應大)

11:00-11:25 極値探査フィードバックを用いた水中環境適応 I P M C 魚型ロボットの開発,

○ 中土井 隼人, 山北 昌毅 (東工大), 向井 利春 (理研)

11:25-11:50 適応極値制御手法による船舶主機関最適化制御,

○ 宮崎 靖子, 水野 直樹 (名工大), 廣瀬 典樹 (日本船舶機関士協会)

セッション3 [非線形適応制御] 司会: 山北 昌毅 (東工大)

13:00-13:25 適応フィードバック線形化に基づく SI エンジン始動制御, ○ 杉平 成広, 大森 浩充 (慶應大)

13:25-13:50 外乱オブザーバを統合した適応ロバスト非線形モーションコントローラ

○ 楊 子江, 原 誠一郎, 金江 春植, 和田 清 (九州大)

セッション4 [宇宙構造物・飛行船制御] 司会: 大屋 勝敬 (九工大)

14:00-14:25 宇宙構造物へのロバスト適応制御の適用,

津田 慎一, ○ 坂野 紘一 (東海大)

14:25-14:50 劣駆動非ホロノミック飛行船の適応制御,

山田 学, ○ 片山 彰 (名工大), 舟橋 康行 (中京大)

セッション5 [移動体・車両制御] 司会: 楊 子江 (九州大)

15:00-15:25 ニューラルネットワークによる経路制御

- 新学習法の速度制御への応用-

○ 宮野 友彰, 水野 直樹 (名工大)

15:25-15:50 車両の適応アクティブサスペンション制御

○ 前田 幸栄, 土田 康隆, 王 強, 大屋勝敬 (九工大)

セッション6 [学習・セルフチューニング] 高橋将徳 (九州東海大)

16:00-16:25 データ駆動型2自由度学習制御系の設計とその応用, ○ 川田 和男, 小岩井一茂, 山本 透 (広島大)

16:25-16:50 定量フィードのセルフチューニング PD 制御,
○ 佐藤 孝雄, 亀岡 紘一 (兵庫県大)

セッション7 [特別講演] 司会: 水本郁朗 (熊本大)

17:00-18:00 滑らかでない非線形系制御理論の新展開,
申 鉄龍 (上智大)

1月29日(火)

セッション8 [同定・モデリング] 司会: 水野 直樹 (名工大)

9:00-9:25 閉ループ環境におけるバイアス補償型最小二乗法
-有色雑音下でのフィルタ設計-,

○ 池田 建司, 最上 義夫, 下村 隆夫 (徳島大)

9:25-9:50 SOM と回帰分析による株式公開買い付け(TOB)における株主行動モデルの導出,
田中 佑児 (新光証券), ○ 増田 士朗, 桃原 萌子 (首都大)

セッション9 [故障検出・故障修復] 司会: 増田 士朗 (首都大)

10:00-10:25 オペレータ理論に基づくアクチュエータの故障検出, 枝廣 和憲, ○ Deng 明聡, 井上 昭 (岡山大)

10:25-10:50 センサ故障をもつ多入出力系の自己修復制御,
○ 高橋 将徳 (九州東海大)

セッション10 [制御器調整] 司会: 山田 学(名工大)

11:00-11:25 線形にパラメタライズされた制御器に対する Fictitious Reference Iterative Tuning とその最適性, ○ 金子 修, 宮地 誠 (阪大), 藤井 隆雄 (福井工大)

11:25-11:50 FRIT に基づく PID 制御系の進化的設計法,
○ 尾形 貴大, 山本 透 (広島大)

セッション11 [ロボットマニピュレータ] 司会: Deng 明聡(岡山大)

13:00-13:25 非線形入力特性を有するロボットマニピュレータの非線形適応 H_∞ 制御, ○ 宮里 義彦 (統数研)

13:25-13:50 可操作性を用いた複数ロボットアームの協調切替制御 - 3次元移動領域への拡張と切替手法の検討 -,

○ 角田 裕治, 水野 直樹 (名工大)

13:50-14:15 手先位置誤差の追従性能を保証した水中ロボットマニピュレータの適応ロバスト制御

○平 雄一郎（水産大），相良 慎一（九工大）

セッション12 [ロバスト適応制御] 司会：宮里 義彦（統数研）

14:25-14:50 出力フィードバック受動性に基づく離散時間非線形システムに対する適応PID制御系設計，

○平畑 匡，水本 郁朗，大平 聡（熊本大），岩井 善太（熊本県技短大）

14:50-15:15 目標点移動に追従するロバスト適応アクティブノイズ制御系の設計

○志水 孝行，山田 学 水野 直樹（名工大）

15:15-15:40 入力飽和を考慮した適応制御系における性能改善のための一設計法

○高木夏樹，西田 健，小林敏弘（九工大）

セッション13 [制御系設計] 司会：山本 透（広島大）

15:50-16:15 2モードPWAシステムに対するモデル予測制御手法を用いた熱延仕上ミル張力・ルーパ系のスタートアップ制御ーモデルの不確かさに対する適応動作導入に関する検討ー，○増田 士朗，今井 築（首都大）

16:15-16:40 実現可能な評価指標をもつパフォーマンス駆動型制御法の設計，○大西 義浩（呉高専），山本 透（広島大）