

目 次

10月23日(木)

[飛翔体誘導] 9:00-10:15 司会：今度 史昭 (信州大)

- [1] μ 設計を用いたミサイル誘導系の設計
○ 熊谷 賢治, 越智 徳昌 (防衛大) (1)
- [2] 位相進み補償を考慮した比例航法のロバスト性
○ 滝野 勲, 馬場 順昭, 高野 博行 (防衛大) (5)
- [3] 目標の加速度情報を用いた飛翔体の誘導法
○ 土肥 直人, 馬場 順昭, 高野 博行 (防衛大) (11)

[ゲインスケジューリング制御] 10:25-11:40 司会：馬場 順昭 (防衛大)

- [4] 振動絶縁制御系の設計に関する一研究
○ 石原 義之, 千田 有一 (信州大) (19)
- [5] ディスクリプタ方程式を用いたゲインスケジューリング制御
○ 奥田 亮, 木田 隆, 長塩 知之 (電通大) (23)
- [6] ディスクリプタ形式を用いた航空機のポルトープモデルとゲインスケジューリング状態フィードバック制御
○ 藤森 篤 (静岡大) (29)

12:55-13:00 「移動体のアドバンスト誘導制御調査研究会」主査挨拶

今度 史昭 (信州大)

13:00-14:00 司会：村田 正秋 (防衛大)

- [7] 特別講演「宇宙往還機の飛行制御研究」
宮沢 与和 (航技研) (37)

14:10-15:50 司会：宮沢 与和 (航技研)

オーガナイズドセッション「高速飛行実証の開発と飛行実験」

オーガナイザー：宮沢 与和 (航技研)

- [8] 高速飛行実証における GPS 補強型慣性航法システムの飛行実験結果
○ 富田 博史, 張替 正敏, 辻井 利昭 (航技研)
西澤 剛志 (NASDA)
関谷 高志 (富士重工) (43)
- [9] 高速飛行実証 (フェーズ I) の飛行誘導制御系の開発
○ 阪口 晃敏, 村上 弘晃, 佐藤 維大, 岡田 悟史 (富士重工)
大野 正博, 若宮 正男, 西澤 剛志 (NASDA)
濱田 吉郎 (航技研) (51)
- [10] 高速飛行実証フェーズ II の誘導制御則設計
○ 塚本 太郎, 鈴木 広一, 宮沢 与和, 柳原 正明 (航技研)
西澤 剛志 (NASDA)
阪口 晃敏 (富士重工) (59)
- [11] 高速飛行実証フェーズ II の誘導制御系評価と実飛行結果
○ 鈴木 広一, 塚本 太郎, 二宮 哲次郎 (航技研)
大野 正博, 若宮 正男, 西澤 剛志 (NASDA)
阪口 晃敏 (富士重工) (67)

[車両制御, 最適制御] 16:00-17:40 司会：上野 誠也 (横浜国大)

- [12] トロイダル型無段変速機の変速比サーボ系の設計
○ 安達 和孝, 金子 豊, 金井 喜美雄 (日産)
越智 徳昌 (防衛大) (75)
- [13] 他車両挙動の予測に基づく自動車の最適経路生成
○ 西羅 光, 川邊 武俊 (日産) (81)
- [14] 減速中の飛翔体に対する航空機の軌道最適化
高野 博行, 馬場 順昭, ○ 吉村 昌志 (防衛大) (85)
- [15] 空力上昇経路の最適操舵則と誘導方策
○ 山本 高行 (東京大), 川口 淳一郎 (宇宙研) (91)

18:00～ 懇親会

10月24日(金)

[飛行制御] 9:00-10:40 司会: 藤森 篤 (静岡大)

[16] 既約分解法によるロバスト制御と閉ループ同定

○ 亀山 丈晴, 越智 徳昌 (防衛大) (99)

[17] 小型二重反転回転翼機の姿勢制御

○ 大倉 彰浩, 砂田 茂, 得竹 浩 (大阪府大) (107)

[18] オペレータの介在する遠隔操縦飛行制御に関する研究

○ 木下 拓也, 今度 史昭 (信州大) (111)

[19] 移動体の遠隔操縦システムの試作 -非線形性を考慮した自律制御-

○ 井上 正洋, 榊原 圭一, 青砥 健一, 長塩 知之, 木田 隆 (電通大) (117)

[データ解析] 10:50-12:05 司会: 加藤 隆二 (宇宙研)

[20] ADEOS-II 内部擾乱解析

○ 谷脇 滋宗, 小島 寧, 河内 宏道 (NASDA) (123)

[21] 測位衛星データの補間手法について

○ 浅井 義彦 (東日本国際大), 米川 雅士 (キーウェアソリューションズ)

星野 宇宙, 西村 敏充 (東京工科大) (131)

[22] 成層圏プラットフォーム飛行制御系の安定性に関する一研究

○ 中川 宏史, 今度 史昭 (信州大)

多田 章, 佐々 修一, 原田 賢哉 (航技研) (137)

13:00-13:30 司会: 今度 史昭 (信州大)

「第20回記念」功労賞授与式

受賞者: 西村 敏充 (東京工科大), 金井 喜美雄 (日産), 真鍋 舜治 (元東海大)

13:40-15:45 司会: 市川 勉 (宇宙研)

オーガナイズドセッション「宇宙機の航法誘導制御」

オーガナイザー: 市川 勉 (宇宙研)

[23] SELENE リレー衛星の姿勢変動とその推定方法

○ 菊池 冬彦 (総合研究大)

Ping Jinsong, 松本 晃治 (国立天文台)

岩田 隆浩 (NASDA)

河野 宣之, 花田 英夫 (国立天文台) (143)

[24] HOPE の誘導アルゴリズムに関する一研究 -一周回モード-

○ 橋爪 勇嗣, 今度 史昭 (信州大) (151)

[25] 宇宙機の非線形 H_∞ 制御則の数値解法

○ 服部 文周, 木田 隆, 長塩 知之, 青砥 健一 (電通大) (155)

[26] 「はやぶさ」の軌道決定について

○ 加藤 隆二, 吉川 真, 市川 勉, 山川 宏, 川口 淳一郎 (宇宙研)

大西 隆史, 石橋 史朗 (富士通) (163)

[27] 探査機の航法 (軌道決定) について

○ 市川 勉 (宇宙研) (169)

[衛星の姿勢及び軌道制御] 15:55-17:35 司会: 木田 隆 (電通大)

[28] CCD地球センサを利用した軌道上姿勢推定実験結果

○ 関口 毅, 山元 透 (NASDA)

岩丸 康範 (エイ・イー・エス) (175)

[29] データ中継技術衛星 (DRTS) の軌道保持制御

○ 内田 雅士, 馬場内 隆男, 仁田原 正道, (大興電子通信)

森 茂博, 野中 和明 (NASDA) (183)

[30] μ -LabSat の姿勢制御系

○ 山元 透, 吉原 圭介 (NASDA) (191)

[31] 人工衛星の2入力最小エネルギー姿勢変更

○ 上野 誠也, 遠藤 達也 (横浜国大) (199)

17:35-17:40 閉会の挨拶

「移動体のアドバンスと誘導制御調査研究会」副主査 木田 隆 (電通大)