

目 次

10月4日(木)

10:20~12:00 司会：馬場順昭(防衛大)

[1] 竹馬型二足歩行ロボットの動的歩行における一研究

○池田興一朗, 今度史昭(信州大)(1)

[2] 成層圏プラットフォーム飛行船に関する一研究

○岩浪恒久, 今度史昭(信州大),
多田 章, 佐々修一, 原田賢哉(航技研)(9)

[3] モデル追従形サーボコントローラを用いた推力による飛行制御

○大平昌寛, 越智徳昌, 金井喜美雄(防衛大)(19)

[4] ロバストLQR性能解析とそのロバストモデル追従制御則設計への応用

佐藤昌之(航技研)(25)

13:00~13:05 誘導制御技術調査研究会主査 挨拶

村田正秋(航技研)

13:05~14:20 司会：木田 隆(電通大)

[5] ロバストサーボ系を用いた極超音速飛行実験機(HYFLEX)の制御系の設計

○山田芳樹, 越智徳昌, 金井喜美雄(防衛大)(33)

[6] HOPE-X機のゲインスケジューリング飛行制御系設計

○藤森 篤, 梶谷明正(静岡大), 照井冬人(航技研)(39)

[7] 再使用ロケット実験機の飛行制御系設計と離着陸実験による評価結果

○丸山辰也, 木村敏之(川崎重工), 山川 宏, 稲谷芳文(宇宙研)(45)

オーガナイズドセッション「FBWとDBWの現状と将来」

(自動車技術会アビオニクス専門委員会企画)

オーガナイザー：鈴木真二(東京大)

14:30~16:10 司会：鈴木真二(東京大)

[8] 《基調講演》航空機と自動車の共用制御技術

金井喜美雄(防衛大)(51)

[9] F-2のFBWシステム設計

吉田裕一, 徳田 映, ○佐高雅彦(三菱重), 堀江和宏(防衛庁)(59)

[10] ヘリコプターとFBW

白鞘秀樹(川崎重工)(65)

[11] MuPAL- α のFBWとインフライト・シミュレーション機能

○増位和也, 佐藤昌之(航技研)(73)

オーガナイズドセッション「FBWとDBWの現状と将来」(続き)

16:20~17:35 司会：越智徳昌(防衛大)

[12] パイロットから見たB777とA320のFBW

持田英夫(全日空)(81)

[13] DBWを用いた将来自動車操作系の考察

○佐藤晴彦, 下山 修(日産)(89)

[14] ドライブバイワイヤと将来のインテリジェント自動車

橋 彰英(トヨタ)(97)

17:50~ 懇親会

10月5日(金)

9:00~10:15 司会:市川 勉(宇宙研)

[15] 古典制御と逆ダイナミクス法を用いた飛翔体の飛行制御系の設計

土肥直人, ○馬場順昭, 高野博行(防衛大)(103)

[16] 可変ゲインによる航路誘導制御について

○福田人意, 大津皓平(東京商船大)(111)

[17] An Improved Knight Method for Instantaneous Ambiguity Resolution in Attitude

Determination Using GPS

○Yong Li, 村田正秋(航技研)(119)

10:25~12:05 司会:西村敏充(宇宙研名誉教授)

[18] 衛星局を用いたVLBI観測データの解析

○浅井義彦(東日本国際大), 川口則幸(国立天文台),
上條史夫(数理技研), 西村敏充(宇宙研名誉教授)(123)

[19] スピン型探査機「のぞみ」の軌道決定(その2)

○加藤隆二, 吉川 真, 市川 勉, 山川 宏, 川口淳一郎(宇宙研), (131)
大西隆史, 石橋史郎(富士通)

[20] 惑星探査機における電波航法の一考察

○市川 勉(宇宙研)(137)

[21] 多剛体球からなる系の衝突ダイナミクスに関する考察

村上誠典, ○井筒秀明(東京大), 澤井秀次郎, 橋本樹明(宇宙研)(143)

13:00~14:00 司会:今度史昭(信州大)

[特別講演]

[22] 制御理論が目指すべきもの 一何が充分で、何が充分でないか一

池田雅夫(大阪大)(-)

14:10~15:50 司会:藤森 篤(静岡大)

[23] 姿勢センサ出力とフライホイール角速度出力を用いた姿勢推定フィルタ

○谷脇滋宗(NASDA), 狼 嘉彰(慶応大)(151)

[24] 2ホイールによる小型衛星の姿勢制御

○上野誠也, 藤田威人, 遠藤達也(横浜国大)(159)

[25] LMIを用いたDVDFB制御ゲインの最適設計

○山田和弘, 木田 隆, 長塩知之(電通大)(165)

[26] GPSを用いた宇宙機の H_∞ 制御

○曾根康寛, 木田 隆, 長塩知之(電通大)(173)

16:00~17:15 司会:上野誠也(横浜国大)

[27] ランデブ・ドッキング制御に関する一研究

○藤井敬史, 今度史昭(信州大)(181)

[28] 非協力的ターゲットへのランデブ・ドッキングの研究

○河野 功, 石島義之(NASDA)(189)

[29] コンピュータグラフィックスを用いた非線形 H_∞ 制御による宇宙機の遠隔操縦

○佐藤秀世, 木田 隆, 長塩知之(電通大)(197)

17:15 閉会の挨拶

副主査 今度史昭(信州大)