

# 目 次

11月14日(木)

9:00-10:40 [飛翔体・シミュレーション] 司会：今度 史昭(信州大)

- [1] 2自由度制御による飛翔体の誘導系の設計  
○ 高橋 拓, 越智 徳昌(防衛大) (1)
- [2] 飛翔体のロケットモーター燃焼後の誘導法  
○ 土肥 直人, 馬場 順昭, 高野 博行(防衛大) (7)
- [3] 航空機の自動飛行シミュレーションにおける一研究  
○ 古川 景一, 今度 史昭(信州大) (13)
- [4] 航空機と飛翔体のためのリアルタイムシミュレーションアルゴリズム  
○ 上田 幸雄, 馬場 順昭, 高野 博行(防衛大) (21)

10:50-12:05 [飛行船・最適制御] 司会：宮沢 与和(航技研)

- [5] 成層圏飛行船プラットフォームの牽引シミュレーション  
○ 今度 史昭(信州大), 佐々 修一, 原田 賢哉, 多田 章(航技研) (27)
- [6] 成層圏プラットフォーム飛行船の飛行制御における一研究  
○ 金光 洋文, 今度 史昭(信州大), 多田 章, 佐々 修一, 原田 賢哉(航技研) (35)
- [7] 遺伝的アルゴリズムによる航空機の最適軌道の探索  
高野 博行, 馬場 順昭, ○ 三木 茂樹(防衛大) (41)

12:55-13:00 「誘導制御技術調査研究会」主査挨拶

村田 正秋(航技研)

13:00-14:00 司会：上野 誠也(横浜国大)

- [8] 特別講演 「単純な複雑系の話」  
森下 信(横浜国大) (47)

14:10-15:00 オーガナイズドセッション 「航空宇宙 MIMO 制御設計手法の比較」

司会：西村 敏充(東京工科大) オーガナイザー：真鍋 舜治

- [9] Comparison of H-inf and Coefficient Diagram Method in Aerospace  
○ Shunji Manabe (53)
- [10] 多数モデル法による設計  
○ 宮沢 与和(航技研) (61)

15:10-16:25 [軌道推定・決定(1)] 司会：馬場 順昭(防衛大)

- [11] スペース VLBI 観測による深宇宙軌道決定に対する幾何学的関係  
○ 星野 宇宙(富士通 AS), 浅井 義彦(東日本国際大), 西村 敏充(東京工科大) (69)
- [12] 海外局を考慮した場合の深宇宙探査機の軌道決定解析  
○ 加藤 隆二, 吉川 真(宇宙研) (77)
- [13] 探査機の惑星エンカウンター時における軌道推定の一考察  
○ 市川 勉(宇宙研) (83)

16:35-17:50 [軌道推定・決定(2), マニピュレータ] 司会：加藤 隆二(宇宙研)

- [14] 月着陸船動力降下中の画像による軌道推定  
○ 川路 光一(都立科技大), 張替 正敏, 藤原 健(航技研) (91)
- [15] 月周回衛星(SELENE)軌道決定精度解析  
○ 篠崎 憲二, 青島 千晶, 石橋 史朗(富士通)  
小川 美奈, 広田 正夫, 川勝 康弘(NASDA) (97)
- [16] 6リンクマニピュレータの追尾制御に関する研究  
○ 石野 修司, 今度 史昭(信州大) (105)

18:00~ 懇親会

11月15日(金)

9:00-10:40 [センサー及び車両] 司会:越智 徳昌(防衛大)

[17]GPS/FOG複合航法のためのFOG誤差モデルの同定

○小室 聡(電通大), 張替 正敏, 村田 正秋(航技研) (113)

[18]慣性センサ装置を備えた地上移動体の精密測位アルゴリズム検証

山家 優, 近藤 賢太郎(富士通), 和田 敏昌(イーエスシー)  
○山本 富嘉(大興電子通信) (119)

[19]分散制御を用いた車両の集団走行

○近藤 善信, 木田 隆, 長塩 知之, 青砥 健一(電通大) (125)

[20]運転制御装置へのモデル規範型車速制御系の適用事例

○安達 和孝, 東又 章, 石津 健, 金井 喜美雄(日産) (133)

10:50-12:05 [ゲインスケジューリング他] 司会:木田 隆(電通大)

[21]ゲインスケジューリングを用いた無人宇宙往還機の飛行制御系設計

○藤森 篤, 梶谷 明正, 瀧戸 克之(静岡大), 照井 冬人(航技研) (139)

[22]制御入力信号に不連続を生じない切り換え型ゲインスケジューリング制御

—航空機の縦運動の制御を例にして—

○下村 卓(大阪府立大) (145)

[23]指定された複数の固有構造領域への運動モード配置の一手法

○大久保 淳郎, 佐藤 淳, 杉本 謙二(奈良先端大) (151)

13:00-14:15 オーガナイズドセッション 「衛星の回収/投棄技術」(1)

司会:西田 信一郎(航技研) オーガナイザー:西田 信一郎(航技研)

[24]バイアスマーメンタム衛星の画像を用いた姿勢マヌーバ

○照井 冬人(航技研), 吉原 圭介, 山元 透(NASDA),  
酒匂 信匡, 中須賀 真一(東京大) (159)

[25]衛星捕獲における接触ダイナミクスと安定制御

○上野浩史, 稲場典康, 小田光茂(NASDA), 吉田和哉, 中西洋喜(東北大) (167)

[26]力覚制御アームによる衛星捕獲

○西田 信一郎(航技研), 吉川 恒夫(京都大), 菅野 崇(NTスペース) (173)

14:25-15:15 オーガナイズドセッション 「衛星の回収/投棄技術」(2)

司会:照井 冬人(航技研)

[27]非協力衛星結合機構の設計検討

小田 光茂, 河野 功, 上野 浩史(NASDA)

○堀江 洋一, 久保田 伸幸, 加賀谷 博昭, 森山 尚(川崎重工) (181)

[28]画像処理によるターゲット姿勢計測方法

○上村 平八郎, 河本 聡美, 山本 宏, 照井 冬人, 西田 信一郎(航技研) (187)

15:25-16:40 [人工衛星(1)] 司会:藤森 篤(静岡大)

[29]人工衛星の最短時間姿勢変更問題

○上野 誠也, 河西 孝(横浜国大) (193)

[30]Formation-keeping Control with Dynamic Extension and Exact Linearization for Autonomous Formation Flight

○Erfu Yang (Tokyo Institute of Technology), Yoichiro Masuko (Mitsubishi Heavy Industries, Ltd.), Tsutomu Mita (Tokyo Institute of Technology) (199)

[31]繰り返し制御を用いたサブ衛星の軌道制御

○新宮 央基, 木田 隆, 長塩 知之(電通大) (207)

16:50-18:05 [人工衛星(2)] 司会:鈴木 秀人(NASDA)

[32]コントロール・モーメント・ジャイロの可操作性を考慮したジンバル軸駆動則の検討

○川井 洋志, 関口 毅(NASDA) (213)

[33]可視光を利用したCCD地球センサによる3軸姿勢推定

○関口 毅(NASDA), 岩丸 康範(エイ・イー・エス) (219)

[34]衛星コンステレーションにおける衛星間測距の有効性に関する検討

○石島 義之, 河野 功, 宮野 智行(NASDA) (225)

18:05-18:10 閉会の挨拶

「第19回誘導制御シンポジウム」実行委員長 上野 誠也(横浜国大)

「誘導制御技術調査研究会」副主査 今度 史昭(信州大)