

# 目 次

10月21日(木)

[誘導] 9:35-10:50 司会：高野 博行 (防衛大)

[1] 空中給油のための飛行制御系の設計

○小南 武史, 越智 徳昌 (防衛大) (1)

[2] A Proposed Method of Target Tracking under Simplified MAPN Guidance Law

○キム ドンウ, 馬場 順昭, 高野 博行 (防衛大) (9)

[3] ブースト中における飛翔体の誘導法のロバスト性

○土肥 直人, 馬場 順昭, 高野 博行 (防衛大) (17)

[故障] 11:00-11:50 司会：馬場 順昭 (防衛大)

[4] 既約分解法による耐故障型飛行制御系の設計

○亀山丈晴, 越智徳昌 (防衛大) (25)

[5] 宇宙機の非線形分散制御とその故障衛星捕捉問題

○伊藤 玲, 池田 裕一, 青砥 健一, 長塩 知之, 木田 隆 (電通大) (33)

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：今度 史昭 (信州大)

[6] 特別講演「船舶の自動誘導実験について」

大津皓平(東京海洋大)

14:15-15:15

[7] 実験船「やよい」の見学

[GPS, 航法]15:30-17:10 司会：張替 正敏 (JAXA)

[8] GPS/Galileo/QZSS 複合システムの市街地環境における測位性能評価シミュレーション

○村田 正秋 (防衛大) (41)

[9] GPS を用いた海洋波の波浪観測

○寺倉 正樹 (都立科技大)

張替 正敏, 山口 功, 葛西 時雄 (JAXA) (47)

[10] 統合航法センサシステム(INU) GPS 姿勢決定と恒星センサ宇宙実験結果

○熊谷 進, Peter Buist, 近藤 浩 (NEC 東芝スペースシステム)

中村 修治, 浜 一守 (無人宇宙実験システム研究開発機構) (55)

[11] 宇宙用2周波GPS受信機(DFSG)の宇宙実験結果

○熊谷 進, Peter Buist, 柿沼 真弘 (NEC 東芝スペースシステム)

伊地智 幸一 (無人宇宙実験システム研究開発機構) (63)

[センサ, 最適制御] 17:20-18:10 司会：熊谷 進 (NEC 東芝スペースシステム)

[12] Dive and Ascent 観測衛星の最適制御に関する研究

○付 天爽, 今度 史昭 (信州大) (71)

[13] 光ファイバジャイロ慣性基準装置の開発と軌道上実験状況

○小島 正人, 平田 晋吾 (三菱アビジョン)

中村 修治 (無人宇宙実験システム研究開発機構) (79)

18:30～ 懇親会

10月22日(金)

[マニピュレータ, ロボット] 9:20-10:35 司会: 木田 隆 (電通大)

- [14] マニピュレータを用いた追跡・回避シミュレーションに関する研究  
○増田 俊之, 今度 史昭 (信州大) (83)
- [15] 二足歩行ロボットの歩行制御に関する一研究  
○藤原 佑己, 今度 史昭 (信州大) (91)
- [16] ジャイロを搭載する二足歩行ロボットの試作  
○馮 波, 今度 史昭 (信州大) (95)

[宇宙構造物] 10:45-12:00 司会: 加藤 隆二 (JAXA)

- [17] 遠心力による膜構造の展開とその制御について  
○西村 祐介 (東京大)  
津田 雄一, 森 治, 川口 淳一郎 (JAXA) (101)
- [18] 大型宇宙構造物の  $H_\infty$  制御器の低次元化  
○柴田 舞子, 長塩 知之, 木田 隆 (電通大) (107)
- [19] 最適周期制御による宇宙構造物の繰返し運動  
○上野誠也, 樋口丈浩 (横国大) (113)

[遠隔操縦, UAV] 13:05-14:20 司会: 上野 誠也 (横国大)

- [20] UAV の最適制御に関する一研究  
○渡辺 正志, 今度 史昭 (信州大) (117)
- [21] UAV のための局所的パスプランニング  
○金 正浩, 桜井 晃 (九州大) (123)
- [22] 移動体の遠隔操縦システム  
○井上 正洋, 谷川 倫章, 岩崎 圭亮, 窪田 誠, 長塩 知之, 木田 隆 (電通大) (129)

[UWV, 操船] 14:30-15:20 司会: 越智 徳昌 (防衛大)

- [23] 時間軸状態制御系を用いた UWV の運動制御  
○笹本 綾子, 清水 悦郎 (東京海洋大)  
山本 郁夫, 百留 忠洋, 青木 太郎, 月岡 哲, 吉田 弘, 石橋 正二郎  
(海洋研究開発機構) (137)
- [24] 最短時間制御解を学習したニューラルネットワークによる着岸操船についての一考察  
○岡崎 忠胤 (海上技術安全研究所)  
水野 直樹 (名古屋工業大)  
大津 皓平 (東京海洋大) (143)

[軌道決定・最適化] 15:30-17:35 司会: 市川 勉 (宇宙研)

- [25] スペース V L B I を用いた深宇宙探査における衛星局軌道の検討  
○星野 宇宙 (東京工科大)  
浅井 義彦 (東日本国際大)  
西村 敏充 (東京工科大) (149)
- [26] 小惑星多数回フライバイ軌道の最適化手法  
○松本 道弘 (都立科技大) (157)
- [27] 多項式近似による編隊飛行する宇宙機の相対位置の精密推定  
○青山 哲也 (都立科技大)  
張替 正敏, 藤原 健 (JAXA) (165)
- [28] 探査機航法への高精度な 2-way レンズングの適用  
○市川 勉 (JAXA) (169)
- [29] 電気推進を用いた「はやぶさ」の追跡航法  
○大西 隆史, 石橋 史朗 (富士通)  
加藤 隆二, 吉川 真, 市川 勉, 山川 宏, 川口 淳一郎 (JAXA) (175)

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)