

目 次

10月24日(月)

9:25-11:05 [制御系の設計と解析] 司会:今度史昭(信州大学)

- [1] 仮想モデル変動を用いた保守性を低減化したロボスタ安定性解析 (1)
木村 剛生, ○ 千田 有一 (信州大学)
- [2] 積分型最適サーボを用いたPIDオートパイロットの設計 (7)
○ 東 慎太郎, 越智 徳昌 (防衛大学校)
- [3] 人工衛星捕捉時の安定化非線形制御 (15)
○ 伊藤 玲, 池田 裕一, 長塩 知之, 木田 隆 (電気通信大学)
- [4] トリム条件が変化する航空機の経路角制御 (23)
○ 久保谷 岳央, 下村 卓 (大阪府立大学)

11:15-12:30 [最適制御・最短時間制御] 司会:宮沢与和(宇宙航空研究開発機構)

- [5] 最急上昇法を用いたUAVの最適制御に関する研究 (29)
○ 村下 真二, 今度 史昭 (信州大学)
- [6] 四元数を用いた衛星の最適姿勢マヌーバ (35)
○ 津田 慎一 (東海大学)
- [7] 最適制御問題のホモトピー法による解 (41)
○ 上野 誠也, 丸山隆之介 (横浜国立大学)

13:30-13:35 「先端制御技術のビークル応用調査研究会」主査挨拶

木田 隆(電気通信大学)

13:35-14:35 [特別講演1] 司会:千田有一(信州大学)

- [8] 非ホロノミックシステムの幾何構造と制御理論 (51)
石川将人(京都大学)

14:45-16:25 [ビークルコントロール] 司会:下村 卓(大阪府立大学)

- [9] マニピュレータを用いた3次元フライトシミュレータの開発 (47)
○ 兼村 泰明, 今度 史昭 (信州大学)
- [10] 畑地用自動走行車両のための画像処理に関する研究 -テンプレート相関による操舵方向検出 (53)
○ 宮本 昌幸, 前田 裕司 (和歌山県工業技術センター)
- [11] 四輪独立操舵駆動車のスライディングモード軌道追従制御 (57)
○ 野中 謙一郎 (武蔵工業大学)
- [12] 足首関節にアクチュエータを有さない二足歩行ロボットのシミュレーションに関する研究 (61)
○ 井田 憲孝, 今度 史昭 (信州大学)

16:35-17:50 [編隊飛行・誘導] 司会:越智徳昌(防衛大学)

- [13] 編隊飛行における航法の一考察 (69)
○ 市川 勉, 津田 雄一 (宇宙航空研究開発機構)
- [14] 分散積算制御則を用いた編隊飛行と交通量の安定化制御における一考察 (75)
○ 水田 大哉 (東京大学)
川口 淳一郎 (宇宙航空研究開発機構)
- [15] 非管制の小規模空港における進入方式の検討 (83)
○ 角田 直樹 (東京都立科学技術大学)
張替 正敏 (宇宙航空研究開発機構)

18:00-20:00 懇 親 会

10月25日(火)

9:00-10:40 【飛行制御・軌道制御】 司会:上野誠也(横浜国立大学)

- [16] 水上水平離着陸型宇宙往還機の飛行制御システムに関する研究 (91)
○坂本 岳志(慶應義塾大学)
宮沢 与和, 狼 嘉彰(宇宙航空研究開発機構)
高橋 正樹(慶應義塾大学)
- [17] Orbit control of Hill's equations (99)
○柴田 基幸, 市川 朗(京都大学)
- [18] V/STOLの飛行制御則設計に関する一検討 (105)
○谷口 晃一(電気通信大学)
宮沢 与和(宇宙航空研究開発機構)
- [19] DRTS 軌道制御における DC アークジェットプルームインピンジメント分析 (109)
森 茂博, 岩名 泰典, 首藤 泰雄(宇宙航空研究開発機構)
○馬場内 隆男, 大谷 雅紀(大興電子通信株式会社)

10:50-12:30 【軌道決定】 司会:張替正敏(宇宙航空研究開発機構)

- [20] 実時間軌道推定プログラム RTEP -運用実績と機能改善 (117)
○小川 美奈, 片桐 征治(宇宙航空研究開発機構)
中島 憲, 掘田 学(三菱スペース・ソフトウェア(株))
広田 正夫(宇宙航空研究開発機構)
- [21] 小惑星到着直前における「はやぶさ」軌道決定 (125)
○石橋 史朗, 大西 隆史(富士通)
吉川 真, 加藤 隆二, 市川 勉, 川口 淳一郎(宇宙航空研究開発機構)
- [22] GPS および SLR を用いた ADEOS-2 の高精度軌道決定結果 (133)
○工藤 伸夫, 中村 信一, 内村 孝志, 片桐 征治(宇宙航空研究開発機構)
山本 洋介(富士通株式会社)
- [23] 深宇宙探査における ONS と VLBI の精度比較 (141)
○星野 宇宙, 高橋 輝((株)誘導制御技術研究所)
浅井 義彦(東日本国際大学)
西村 敏充((株)誘導制御技術研究所)

13:30-14:30 【特別講演2】 司会:木田 隆(電気通信大学)

- [24] 小型高機能衛星の姿勢制御 -コントロール・モーメント・ジャイロの可能性を探る
大久保博志(大阪府立大学)

14:40-17:40 【OS:無人ビークルの自律誘導制御】 オーガナイザ・司会:鈴木真二(東京大学)

- [25] (基調講演) 無人機誘導制御技術の展望 (149)
○炭田 潤一郎(西日本工業大学)
- [26] 観測用自律飛行型模型航空機の開発 (155)
○箱島 秀昭(日本飛行機株式会社)
- [27] 携帯電話通信を用いる小型無人航空機の研究開発 (161)
○久保 大輔, 鈴木 真二, 土屋 武司(東京大学)
廣川 類(三菱電機株式会社)
加賀美 隆明(ソレキア株式会社)
- [28] 無人航空機の飛行制御 (167)
○河野 充, 阪口 晃敏, 赤嶺 尚志(富士重工業(株))
- [29] 小型2重反転回転翼機の飛行制御 (175)
○伊東 秀晃, 角野 宏紀, 得竹 浩, 砂田 茂(大阪府立大学)
- [30] 無人ソーラーボートの自動操縦 (179)
○川村 隆文, 村山 英晶, 鶴沢 潔, 稗方 和夫, 榎本 昌一(東京大学)
- [31] タイトカップリング型搬送波 DGPS/DR 複合航法の設計評価 (185)
○廣川 類, 梶原 尚幸, 中久喜 健司(三菱電機株式会社)

17:40-17:45 閉会の挨拶

「先端制御技術のビークル応用調査研究会」副主査 張替正敏(宇宙航空研究開発機構)