

目 次

11月1日(水)

9:30-10:45 [航空機の運動と制御(1)] 司会:越智 徳昌(防衛大学校)

- [1] 6リンクマニピュレータを用いた3次元スケールモデルシミュレータのシステム開発 (7)
○ 柴田 雅寛, 阿部 真哉, 木下 拓也, 今度 史昭(信州大学)
- [2] 6リンクマニピュレータを用いた3次元スケールモデルシミュレータの実機開発 (13)
○ 阿部 真哉, 柴田 雅寛, 木下 拓也, 今度 史昭, 森 亮介(信州大学)
- [3] ある航空機横・方向制御の一覧書 (19)
○ 高野 博行, 山崎 武志, 馬場 順昭, 宮田 昌宏, 桜井 大輔(防衛大学校)

11:00-11:50 [航空機の運動と制御(2)] 司会:高野 博行(防衛大学校)

- [4] 単純な操舵による航空機のスピニングについて (27)
○ 山崎 武志, 高野 博行, 馬場 順昭(防衛大学校)
- [5] LOS角制御を用いたCCVの自動空中給油 (33)
○ 川井田 健太郎, 越智 徳昌(防衛大学校)

12:50-13:00 「先端制御技術のビークル応用調査研究会」主査挨拶

上野 誠也(横浜国立大学)

13:00-14:00 [特別講演1] 司会:上野 誠也(横浜国立大学)

- [6] 「はやぶさ」探査機の航法誘導制御系～小惑星イトカワへの接近・着陸～
橋本 樹明(ISAS/宇宙航空研究開発機構)

14:15-15:55 [ナビゲーション(1)] 司会:浅井 義彦(東日本国際大学)

- [7] GPS精密1点測位によるビークルナビゲーションフィルターの設計と精度評価実験 (39)
○ 本多 正敏, 村田 正秋, 水倉 幸夫(防衛大学校)
- [8] 小型漂流式GPS海洋波浪計測ブイによる実証実験 (45)
○ 山口 功, 葛西 時雄, 井川 寛隆, 張替 正敏(宇宙航空研究開発機構)
小森 茂典, 重永 卓範, 小幡 修嗣(ゼニライトブイ)
保坂 美行(リーフシステム)
- [9] MEMS応用航法システム“Micro-GAIA”の開発と性能向上 (53)
○ 藤原 健, 富田 博史, 張替 正敏(宇宙航空研究開発機構)
- [10] ドップラー観測での惑星間航法における一考察 (59)
○ 市川 勉(宇宙航空研究開発機構)

16:10-17:25 [ナビゲーション(2)] 司会:市川 勉(宇宙航空研究開発機構)

- [11] 編隊飛行制御の過渡応答と交通量制御に関する研究 (65)
○ 佐伯 孝尚(宇宙航空研究開発機構)
水田 大哉(東京大学)
川口 淳一郎(宇宙航空研究開発機構)
- [12] ヘリコプタの地上騒音低減のための最適誘導 (73)
土屋 武司(東京大学)
石井 寛一(宇宙航空研究開発機構)
○ 伊海田 皓史(東京大学)
内田 惇一(三菱電機株式会社)
- [13] 地域公共交通におけるLBS(Location Based Services) (81)
○ 浅井 義彦(東日本国際大学)
米川 雅士(慶應義塾大学)
高橋 輝, 星野 宇宙, 西村 敏充(機誘導制御技術研究所)

17:45-19:45 懇 親 会

11月2日(木)

9:15-10:30 [移動体の制御] 司会:木田 隆(電気通信大学)

- [14] 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に関する研究 (85)
○ 于 金平, 阿部 真哉, 今度 史昭(信州大学)
- [15] μ 設計及びPID制御によるトロイダル型無段変速機の変速比制御 (93)
○ 越智 徳昌(防衛大学校)
安達 和孝, 金子 豊(日産自動車)
- [16] Receding Horizon 制御による非線形タイヤモデルを有する車両の軌道追従制御 (99)
○ 豊田 真寛, 野中 謙一郎(武蔵工業大学)

10:45-12:00 [人工衛星] 司会:上野 誠也(横浜国立大学)

- [17] 技術試験衛星 VIII 型の姿勢制御実験-対称な制御器を含む二自由度制御系 (103)
○ 長塩 知之, 木田 隆(電気通信大学)
大谷 崇, 濱田 吉郎, 山口 功, 葛西 時雄, 井川 寛隆, 巳谷 真司(宇宙航空研究開発機構)
- [18] 準天頂軌道における人工衛星の姿勢制御方式 (109)
○ 峰 正弥, 棚町 健彦, 曾我 広志(NEC東芝スペースシステム)
- [19] 疑似準天頂衛星の開発と飛行試験 (115)
○ 辻井 利昭, 富田 博史, 奥野 善則, 小暮 聡, 岸本 統久(宇宙航空研究開発機構)
小神野 和貴, ディネス マナングー, イワン ペトロフスキー, 浅子 正浩(測位衛星技術株式会社)

13:00-14:00 [特別講演2] 司会:千田 有一(信州大学)

- [20] 実時間最適化による非線形 Receding Horizon 制御 (1)
大塚 敏之(大阪大学)

14:15-15:30 [制御] 司会:長塩 知之(電気通信大学)

- [21] 最適制御問題のホモトピー法による解法 (121)
○ 上野 誠也(横浜国立大学)
- [22] 周期動作に追従する局所最適制御則の収束特性 (127)
上野 誠也, ○ 戸田 隆慶(横浜国立大学)
- [23] 振動制御系に対するロバスト安定性保証方法の比較 (133)
○ 木村 剛生, 千田 有一(信州大学)

15:30-15:40 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)

15:40-16:40 見学会