

目 次

10月25日(木)

9:30-10:45 [移動ロボット] 司会:上野 誠也(横浜国立大学)

- [1] 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
～上半身の運動を用いた姿勢制御の検討～ (7)
○ 高津 幸紀, 近江 泰志, 今度 史昭(信州大学)
- [2] 足首関節部にアクチュエータを有さない二足歩行ロボットについての研究 (15)
○ 饗場 隆樹, 高津 幸紀, Yan Fei, 近江 泰志, 今度 史昭(信州大学)
- [3] 低振動かつ高速搬送を実現するトマト果房収穫ロボットの軌道計画法 (23)
○ 谷原 功一, 谷脇 滋宗(愛媛大学)
近藤 直(京都大学)
栗田 充隆(愛媛大学)

11:00-11:50 [推定] 司会:谷脇 滋宗(愛媛大学)

- [4] ハイブリッド車用ディーゼルエンジンの低温始動の解析 (31)
○ 関 和穂, 長塩 知之, 木田 隆(電気通信大学)
新野 典彦, 増田 学, 清水 邦敏, 小幡 篤臣(日野自動車株式会社)
- [5] 外乱に不感な異常検知フィルタの設計 (35)
～スライディングモードオブザーバと外乱オブザーバを併用した方法の提案
○ 中澤 晃, 千田 有一(信州大学)

12:50-13:00 「先端制御技術のピークル应用調査研究会」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:今度 史昭(信州大学)

- [6] 磁気を利用した力学量センシング (39)
脇若 弘之(信州大学)

14:15-15:55 [GPS・航法] 司会:宮沢 与和(九州大学)

- [7] GPS 情報遮断時の MEMS GPS/INS の航法精度向上 (43)
○ 熊倉 望(首都大学東京)
張替 正敏, 藤原 健(宇宙航空研究開発機構)
- [8] GPS/INS によるインテグリティ監視機能の予備的試験について (49)
○ 辻井 利昭, 富田 博史, 藤原 健, 張替 正敏(宇宙航空研究開発機構)
- [9] ヘリコプターの PPP パフォーマンスを改善するいくつかの試み (55)
○ 清水 裕, 村田 正秋(防衛大学校)
- [10] 地上局を用いた探査機の角度位置推定の一考察 (63)
○ 市川 勉(宇宙航空研究開発機構)

16:10-17:25 [最適制御] 司会:木田 隆(電気通信大学)

- [11] 仮想的パラメータ変動によるモデル表現を用いた振動系のロバスト制御系設計
～保守性を低減化した設計法～ (69)
○ 西村 晃幸, 千田 有一(信州大学)
- [12] ホモトピー法による最適制御問題の直接法計算 (75)
○ 上野 誠也(横浜国立大学)
- [13] 楕円球面内における2台の車の追跡・回避微分ゲーム (79)
○ 今度 史昭(信州大学)

17:45-19:30 懇親会

10月26日(金)

9:15-10:30 [衛星の制御] 司会:上野 誠也(横浜国立大学)

- [14] 複数のアクチュエータを用いた大型宇宙構造物の非線形トラッキング制御 (85)
○ 高橋 幸秀(電気通信大学)
池田 裕一(釧路工業高専)
長塩 知之, 木田 隆(電気通信大学)
小松 敬治(宇宙航空研究開発機構)
- [15] 周期的フィードバック制御によるスピン衛星の安定化 (91)
○ 馬島 稔, 市川 朗(京都大学)
- [16] 宇宙機の非線形サンプル値制御 (97)
○ 片山 朗, 長塩 知之, 木田 隆(電気通信大学)

10:45-12:00 [移動体の誘導制御] 司会:越智 徳昌(防衛大学校)

- [17] 3軸スカラ脚を有する車両ロボットの誘導制御 (101)
○ 野中 謙一郎(武蔵工業大学)
- [18] 情報量フィードバックを用いたヘリコプタの衝突回避制御則 (109)
○ 岩間 菊子, 上野 誠也(横浜国立大学)
- [19] 機体に搭載されたカメラによる小型ラジコンヘリコプタの H_∞ 制御 (115)
○ 廣瀬 尚人, 平田 光男(宇都宮大学)

13:00-14:00 [特別講演2] 市川 勉(ISAS/JAXA)

- [20] 月惑星ローバの航法制御技術課題 (1)
西田 信一郎(JAXA/JSPEC)

14:15-15:55 [UAV・飛行制御] 司会:張替 正敏(宇宙航空研究開発機構)

- [21] 階層構造化とダイナミックインバージョンによる飛行制御則 (119)
○ 宮沢 与和, 川口 純一郎(九州大学)
二宮 哲次郎(宇宙航空研究開発機構)
- [22] 遺伝的プログラミングを用いた誘導則探索について (125)
○ 高野 博行, 田中 昌樹, 山崎 武志, 馬場 順昭(防衛大学校)
- [23] 動力付パラグライダーの風外乱応答解析 (131)
○ 渡辺 雅仁, 越智 徳昌(防衛大学校)
- [24] 14m 級 LTA 無人機による自動制御基礎試験 (139)
○ 河野 敬, 中舘 正顯(宇宙航空研究開発機構)

15:55-16:05 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)