

目 次

5月12日(木)

9:20-10:35 [UAV] 司会: 得竹 浩 (金沢大学)

- [1] 視覚情報に基づいた小型無人ヘリコプタの自律飛行制御 (1)
湯浅 雅人, 清水 哲朗, ○大原 伸介, 藤森 篤 (山梨大学)
- [2] HILS を用いた空中浮遊ロボットの定高度誘導航法模擬実験 (7)
○吉田 拓矢, 黒澤 義也, 平社 信人 (群馬工業高等専門学校), 石川 龍弥 (東北大学)
- [3] 4 発ティルトウィング形態 VTOL 無人機の姿勢制御系 (15)
○佐藤 昌之, 村岡 浩治, 岡田 典秋, 久保 大輔 (JAXA)

10:45-12:00 [衛星・宇宙機] 司会: 市川 勉 (JAXA)

- [4] CMG 搭載衛星の姿勢変更における最適初期ジンバル角 (19)
○上野 誠也, 樋口 丈浩, 稲垣 昂光 (横浜国立大学)
- [5] IKAROS の軌道決定精度 (23)
○谷口 正, 石橋 史朗, 山本 洋介 (富士通),
吉川 真, 市川 勉, 竹内 央, 加藤 隆二, 津田 雄一, 池田 人 (JAXA),
山口 智宏 (総合研究大学院大学)
- [6] IKAROS の姿勢制御と運用結果 (29)
○佐伯 孝尚, 津田 雄一, 船瀬 龍, 三樹 裕也, 白澤 洋次 (JAXA)

13:00-13:05 「移動体の自律的誘導制御調査研究会」 主査挨拶

越智 徳昌 (防衛大学校)

13:05-14:05 [特別講演 1] 司会: 越智 徳昌 (防衛大学校)

自動車の動特性を考慮した車線追従制御について

毛利 宏 (山梨大学)

14:15-15:55 [制御系設計・解析] 司会: 池田 裕一 (信州大学)

- [7] NDI 制御系のロバスト性解析手法に関する覚書 (37)
○横山 信宏 (防衛大学校)
- [8] 擬似 I-PD 制御器と開ループ平衡化打ち切りによる I-PD 制御器の設計 (45)
○佐々野 翔, 越智 徳昌, 近藤 弘幸 (防衛大学校)
- [9] 入力拘束を考慮した柔軟宇宙機の Anti-windup 制御 (51)
○浅川 岳也 (電気通信大学), 山口 功 (防衛大学校),
濱田 吉郎, 葛西 時雄 (JAXA),
長塩 知之, 木田 隆 (電気通信大学)
- [10] 隊列形状に注目した劣駆動系のフォーメーションコントロール (57)
○小島 広久, 萩岡 龍一 (首都大学東京)

16:05-17:45 [推定・同定] 司会: 大槻 真嗣 (JAXA)

- [11] 多変数繰り返し学習同定法と航空機線形モデルにおける空力微係数の同定 (65)
○藤森 篤, 大原 伸介 (山梨大学)
- [12] オプティカルフローの広域統合法による探査機の状態推定 (73)
○金澤 拓海, マイケル・アンドリュウ・シューメーカー, 外本 伸治 (九州大学)
- [13] 測域センサを用いた群移動ロボットの自己位置特定 (81)
○新井 智博, 石原 正彬, 平社 信人 (群馬工業高等専門学校)
- [14] 改良型推定器を用いた探査機の航法における一考察 (87)
○市川 勉 (JAXA)

18:00-20:00 懇 親 会

5月13日(金)

9:45-10:35 [最適化・最適制御] 司会: 千田 有一 (信州大学)

[15] 複数飛翔体の垂直面内同時会合経路最適化に関する研究 (93)

○ 有田 俊作, 上野 誠也 (横浜国立大学)

[16] 飛翔体・航空機微分ゲームの局所解ファミリー (99)

○ 今度 史昭 (元 信州大学), 黒田 健 (三菱電機)

10:45-12:00 [車両・ロボット] 司会: 高橋 正樹 (慶應義塾大学)

[17] 1 モータ, 2 クラッチパラレルハイブリッド車両のクラッチ制御開発 (107)

○ 安達 和孝, 芦沢 祐之, 野村 幸代 (日産自動車)

[18] 前輪操舵車両の組込み CPU による操舵・駆動統合制御 (113)

○ 細谷 知之, 野中 謙一郎 (東京都市大学)

[19] モデル予測制御による脚車輪型ロボットの動的車輪配置と障害物回避 (121)

○ 高橋 直樹, 野中 謙一郎 (東京都市大学)

13:00-14:00 [特別講演 2] 司会: 藤森 篤 (山梨大学)

持続可能な社会の条件と 21 世紀の技術

鈴木 嘉彦 (山梨大学)

14:10-15:25 [追従制御] 司会: 野中 謙一郎 (東京都市大学)

[20] 経路追従問題に関する一考察 (127)

○ 宮沢 与和, 大西 雄介 (九州大学)

[21] 軌道運動を考慮した宇宙機の非線形適応トラッキング制御 (133)

○ 池田 裕一, 川畑 佑馬, 千田 有一 (信州大学)

[22] 先導機に自動追従する無人航空機の誘導制御系設計の一手法 (137)

○ 山崎 武志, 高野 博行 (防衛大学校)

15:25-15:30 閉会の挨拶

「移動体の自律的誘導制御調査研究会」副主査 岩田 隆敬 (JAXA)

16:00-17:00 見学会 山梨大学ワイン科学研究センター