

産業計測制御研究会

〔委員長〕大石 潔（長岡技科大）
 〔幹事〕西川昌宏（神奈川大），柴田昌明（成蹊大）
 〔幹事補佐〕新膳健裕（明電舎）

日 時 7月11日（金）13：00～18：00

場 所 上智大学図書館 L-812会議室（東京都千代田区紀尾井町7-1,交通：JR四谷駅「麹町口」から徒歩3分,あるいは有楽町線地下鉄丸の内線または南北線「四ツ谷口」から徒歩5分．学内案内は http://www.sophia.ac.jp/J/first.nsf/Content/guide_y をご参照下さい）

協 賛 産業における実用的適応・学習制御系設計協同研究委員会（委員長 山本 透，幹事 増田士朗，安野 卓，幹事補佐 沖 俊任）

議 題 テーマ「実用的適応・学習制御系設計」

7月11日（金）

13：00～13：05 旧委員長挨拶

13：05～14：25 座長 山本 透（広島大）

IIC-03-82 max-plus線形システムに対する適応モデル予測制御

品田悠香里，増田士朗，五島洋行，雨宮 孝（都科技大）

IIC-03-83 リアルタイムシミュレータの開発

安藤浩二，松島洋輔，飯村 憲（日本酸素）

IIC-03-84 強化学習を用いた車輪群のコンベアシステムの搬送制御

安野 卓，鎌野琢也，鈴木茂行，山田真弘，原田寛信（徳島大）

IIC-03-85 ファジィ挟撃ルールに基づく群移動ロボットの協調捕獲行動

刈谷 学（高知県工技センター）

鎌野琢也，安野 卓，鈴木茂行，原田寛信，小倉明香（徳島大）

14：40～14：45 新委員長挨拶

14：45～15：45 座長 申 鉄龍（上智大）

IIC-03-86 マルコフパラメータを利用した動的フィードバックによる非干渉化

永田憲司，武藤康彦（上智大）

IIC-03-87 状態フィードバックによる横長伝達行列の逆インタラクタ化

加瀬 渡（大阪工大）

IIC-03-88 DPによる調波信号のパラメータ推定

田中宏昌，新 誠一（東 大）

16：00～17：00 座長 安野 卓（徳島大）

IIC-03-89 Back Steppingのマスター・スレイブロボットへの適用の一設計例

石井千春（工学院大），橋本洋志（東京工科大）

IIC-03-90 周期軌道に対するロボットの適応学習追従制御

毛利宜寛，申 鉄龍，武藤康彦，田村捷利（上智大）

IIC-03-91 遺伝的アルゴリズムを用いたシステムモデリングと非線形制御

湯浅宏太，高尾健司，山本 透，雛元孝夫（広島大）