

電気学会研究会資料目次

システム・制御研究会

テーマ「システム・制御一般」

〔委員長〕柿倉 正義（東京電機大学）
〔幹事〕音田 弘（電総研），古関 隆章（東大）
〔幹事補佐〕駒田 聡（富士通研究所）

日時 平成 16 年 3 月 3 日（水）9：00～17：20

場所 東京電機大学理工学部鳩山キャンパス（〒350-0394 埼玉県比企郡鳩山町石坂）
本館 2 階 プレゼンテーションホール

問合せ：E-mail . care@saitolab.n.dendai.ac.jp

Tel. 049-296-2911(代) ex.2937、2908 Fax. 049-296-6544

- SC-04-07 探索的な状態遷移を伴う作業の教示について
音田 弘，末廣尚士，北垣高成（産業技術総合研究所）..... 1
- SC-04-08 マルチロボット作業システムの共有領域制御に関する研究
神田雅晴，高橋宏治（東京工業大学）..... 7
- SC-04-09 資源共有システムにおける動的供給制御に関する考察
松本清隆，高橋宏治（東京工業大学）..... 13
- SC-04-10 柔軟な列車予約方式に対する組合せオークションを用いた解法
乙村和利（電気通信大学）
富井規雄（電気通信大学・鉄道総合技術研究所）..... 19
- SC-04-11 グラフ理論に基づく乗客経路決定機能を持つ運転整理評価・支援システム
長崎祐作，高野 求，古関隆章（東京大学）..... 25
- SC-04-12 センサが遅い系のデュアル・レート・サンプリング・オブザーバを用いた
状態推定

	Lilit Kovudhikulrungsri, 古関隆章 (東京大学)	31
SC-04-13	Halbach 形可動子による空心リニア同期駆動と磁気浮上支持による鉛直輸送 立石大輔, 中井敏幸, 古関隆章 (東京大学)	37
SC-04-14	ヒューマノイドロボット動作生成・制御環境 - NueROMA - 永嶋史朗, Zaier Riadh (富士通研究所)	43
SC-04-15	アクチュエータの使い方に見る動物運動制御の妙 熊本水頼 (京都大学)	47
SC-04-16	筋座標系のリンクパラメータが系先端部の運動制御に及ぼす影響 藤川智彦 (富山商船高等専門学校) 鳥海清司 (富山大学) 大島 徹 (富山県立大学) 熊本水頼 (計算力学研究センター)	53
SC-04-17	二関節筋機能の跳躍ロボットへの応用 村上賀信, 鳥海清司 (富山県立大学) 藤川智彦 (富山商船高等専門学校) 大島 徹 (富山県立大学)	59
SC-04-18	筋の協調制御による下肢動力装具におけるアクチュエータ配列 中井 大, 大島 徹 (富山県立大学) 藤川智彦 (富山商船高等専門学校) 斎藤之男, 羽根吉寿正 (東京電機大学)	63
SC-04-19	二関節筋アクチュエータによる下肢動力装具の研究 菊池一哉, 斎藤之男, 音琴 浩 (東京電機大学)	69
SC-04-20	動物の二関節筋を模倣した上肢動力装具の研究 宇留嶋有史, 斎藤之男, 音琴 浩, 羽根吉寿正 (東京電機大学) 大島 徹 (富山県立大学) 藤川智彦 (富山商船高等専門学校)	73
SC-04-21	二関節筋用アクチュエータを応用した災害救助ロボットの研究 西田皓也, 斎藤之男, 音琴 浩 (東京電機大学)	79

SC-04-22 拮抗したマルチモータ駆動によるバックラッシュ補償

梅村敦史，新島健之，羽根吉寿正，齊藤之男（東京電機大学）..... 83

主 催 電気学会システム制御技術委員会