

産業計測制御研究会

[委員長] 大森浩充 (慶應義塾大学)
[幹事] 藤本康孝 (横浜国立大学), 辻 俊明 (埼玉大学)
[幹事補佐] 金子貴之 (富士電機アドバンステクノロジー)

日時 平成20年3月10日(月) 10:00~16:55
3月11日(火) 10:20~16:55

場所 東京電機大学(神田キャンパス) (住所:東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は次のURLをご覧ください。http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html)

協賛 センサシシセスによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議題 テーマ「計測・センサ応用, モーションコントロール全般」

ビジョン I (3月10日/7501室 10:00-11:40) 座長:日高浩一(東京電機大学)

- IIC-08-19 可視・赤外画像を用いた衛星画像からの雲域推定
平中宏司, 青木義満(芝浦工業大学)
- IIC-08-20 画像による質感解析手法の検討
鈴木 聡, 伊藤伸一, 満倉靖恵(東京農工大学)
- IIC-08-21 2回の一般化ハフ変換を用いた人領域の抽出
中川康紀, 寺田賢治, 石塚善士(徳島大学)
- IIC-08-22 (欠番)
- IIC-08-23 カメラ画像による出入口の不審者検出
熱田宏司, 寺田賢治(徳島大学)
- IIC-08-24 ロボットビジョンによる環境情報の構造化の研究
藤本康孝, 加藤英夫(横浜国立大学)

ビジョン II (3月10日/7501室 13:00-14:40) 座長:寺田賢治(徳島大学)

- IIC-08-25 (欠番)
- IIC-08-26 最大距離アルゴリズムを用いた風景画像の領域分割
阪本鉦嗣(東京農工大学)
福見 稔(徳島大学)
吉森聖貴(日本文理大学)
七ヶ高也, 深井修寛, 満倉靖恵(東京農工大学)
- IIC-08-27 トーンカーブ補正による感性に基づく対話的高画質化支援システム
徳田裕一郎, 大橋剛介(静岡大学)
小林玲一(NECディスプレイソリューションズ)
下平美文(静岡大学)
- IIC-08-28 車載カメラ運動時における Foveation の効果
清水創太(九州工業大学)
- IIC-08-29 曲線運動する物体の移動速度推定に基づく追従視制御
鈴木 翔, 伊藤正英, 柴田昌明(成蹊大学)

IIC-08-30 リアルタイム距離同定を用いた運動物体に対する 6 自由度ビジュアルサーボ法の提案

後藤 彰, 藤本博志 (横浜国立大学)

人間・通信 I (3月10日/7501室 15:15-16:55) 座長: 青木義満 (芝浦工業大学)

IIC-08-31 A New Network Model: Infinite Mode Networks

Baris Yalcin, Kouhei Ohnishi (Keio University)

IIC-08-32 遺伝的アルゴリズムを用いた音声波形学習法の検証

畑山康治, 満倉靖恵 (東京農工大学)

IIC-08-33 SVMを用いた時変複素音声分析による曲調解析

遠藤 司, 伊藤伸一, 深井修寛, 満倉靖恵 (東京農工大学)

福見 稔 (徳島大学)

IIC-08-34 前腕部動作認識を目的とした表面筋電位信号の多変量解析手法

佐野敬太, 木曾 淳, 関 弘和, 多田隈進 (千葉工業大学)

IIC-08-35 機能別実効筋理論を用いた筋張力推定手法

橋本陽介, 駒田 諭, 平井淳之 (三重大学)

◎ 講演時間 1件当たり 20分 (質疑応答 5分を含む)

産業計測制御研究会

〔委員長〕大森浩充（慶應義塾大学）
〔幹事〕藤本康孝（横浜国立大学），辻 俊明（埼玉大学）
〔幹事補佐〕金子貴之（富士電機アドバンステクノロジー）

日 時 平成20年3月10日（月）10：00～16：55
3月11日（火）10：20～16：55

場 所 東京電機大学（神田キャンパス）（住所：東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は
次のURLをご覧ください。<http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html>）

協 賛 センサシシセスによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議 題 テーマ「計測・センサ応用，モーションコントロール全般」

制御 I（3月10日／7502室 10:00-12:00）座長：村上俊之（慶應義塾大学）

- IIC-08-36 状態量の制約を考慮したプラント変動にロバストな位置指令生成
三橋 進，山元純文（名古屋工業大学）
伊藤和晃（豊田工業高等専門学校）
岩崎 誠，松井信行（名古屋工業大学）
- IIC-08-37 消費エネルギーを最小化する磁気ディスク装置のシーク軌道生成
石原太一，呉 世訓，堀 洋一（東京大学）
- IIC-08-38 位置決め作業支援のために強化学習を用いた可変ダンピング制御
永井幸司，森園哲也，東 正毅（豊田工業大学）
- IIC-08-39 振子の振幅抑制型振り上げ制御
山田雅哉，島田 明（職業能力開発総合大学校）
- IIC-08-40 遠隔操作における操作者の入力を用いた軌道補正法
西村亨輔，武井貴義，田口圭一，飯山法子，大西公平（慶應義塾大学）
- IIC-08-41 Jerk 最小化を考慮した有限時間整定フィードフォワード補償
廣瀬徳晃，川福基裕，岩崎 誠，平井洋武（名古屋工業大学）

制御 II（3月10日／7502室 13:00-15:00）座長：駒田 諭（三重大学）

- IIC-08-42 位置エンコーダを用いた最小二乗法による加速度推定
北村和也，矢代大祐，下野誠通，大西公平（慶應義塾大学）
- IIC-08-43 制御入力最適化と位置決め精度を考慮したLMIに基づく付加入力型初期値補償
寺地恭久，廣瀬徳晃，川福基裕，岩崎 誠，平井洋武（名古屋工業大学）
- IIC-08-44 ステージ駆動力と表面形状を用いたスキヤンステージのオートフォーカス/レベリング制御の実験的検証
坂田晃一，藤本博志（横浜国立大学）
大友 剛，佐伯和明（ニコン）
- IIC-08-45 時変制御系による機台振動抑制を考慮したテーブル位置決め制御
山元純文（名古屋工業大学）
伊藤和晃（豊田工業高等専門学校）
岩崎 誠，松井信行（名古屋工業大学）

- IIC-08-46 マルチレート PWM を考慮した完全追従制御法に基づく SPMSM の超高速・高精度制御法の提案
寺田祐貴, 中井孝洋, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-47 時間軸方向に着目したウェーブレット変換による移動物体の回避手法の提案
田子高視, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- 制御 III (3月10日/7502室 15:15-16:55) 座長: 岩崎 誠 (名古屋工業大学)
- IIC-08-48 可変自然長ばねモデルに基づくボールねじステージの非線形摩擦補償の提案
浅海博圭, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-49 マッチング条件を満たさない外乱抑圧制御
竹田 剛, 島田 明 (職業能力開発総合大学校)
- IIC-08-50 変動通信遅延下における定常偏差を減少させるための通信外乱オブザーバの一構成法
藤井信明, 名取賢二, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-51 パラメータ依存ディスクリプタシステムに対するゲインスケジュールド外乱オブザーバの一設計法
池田康太郎, 弓場井一裕, 平井淳之 (三重大学)
- IIC-08-52 バイラテラル遠隔操作システムにおける異なる次数の通信外乱オブザーバによる通信遅延補償効果の実験的検証
名取賢二, 久保亮吾, 下野誠通, 大西公平 (慶應義塾大学)
三浦郁奈子 (産業技術総合研究所)
古川博崇, 高畑 実 (NTT ドコモ)

◎ 講演時間 1件当たり 20分 (質疑応答 5分を含む)

産業計測制御研究会

〔委員長〕大森浩充（慶應義塾大学）
〔幹事〕藤本康孝（横浜国立大学），辻 俊明（埼玉大学）
〔幹事補佐〕金子貴之（富士電機アドバンステクノロジー）

日 時 平成20年3月10日（月）10:00～16:55
3月11日（火）10:20～16:55

場 所 東京電機大学（神田キャンパス）（住所：東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は
次のURLをご覧ください。<http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html>）

協 賛 センサシシセスによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議 題 テーマ「計測・センサ応用，モーションコントロール全般」

モーションコントロール I（3月10日／7503室 10:00-11:40）座長：桂誠一郎（長岡技術科学
大学）

- IIC-08-53 適応同定器を用いた振動台の反力補償
関 健太，川福基裕，岩崎 誠，平井洋武（名古屋工業大学）
- IIC-08-54 Scaled Haptic Consensus and Multilateral Teleoperation
Ugur Tumerdem, Tomoyuki Shimono, Kouhei Ohnishi (Keio University)
- IIC-08-55 波動歯車装置の角度伝達誤差のモデル化と補償
水野友裕，山元純文，岩崎 誠，川福基裕，平井洋武（名古屋工業大学）
沖津良史，佐々木浩三，矢島敏男（ハーモニック・ドライブ・システムズ）
- IIC-08-56 Wideband of Force Sensing by Twin Direct-Drive Motor System with Acceleration
Sensor
Chowarit Mitsantisuk, Seiichiro Katsura (Nagaoka University of Technology)
Kiyoshi Ohishi (Nagaoka University of Technology)
- IIC-08-57 全方向ステレオシステム(SOS)を用いた電動車いすのインテリジェント化
佐藤雄隆，坂上勝彦（産業技術総合研究所）

モーションコントロール II（3月10日／7503室 13:00-15:00）座長：佐藤雄隆（産業技術総
合研究所）

- IIC-08-58 パワーアシストのための拮抗駆動アクチュエータの研究
梅村敦史，斎藤之男，羽根吉寿正（東京電機大学）
- IIC-08-59 人にやさしいパワーアシストドアの研究一位相空間による開閉パターンの解析
小林邦生，呉 世訓，堀 洋一（東京大学）
- IIC-08-60 搬送車押し行動における GMM とパーティクルフィルタを用いた意図推定
向山将行，伊藤隆洋，稲垣伸吉，鈴木達也（名古屋大学）
- IIC-08-61 電動車椅子におけるリパルシブコンプライアンス制御による押し動作の支援制御
柴田剛慶，村上俊之（慶應義塾大学）
- IIC-08-62 加速度－筋電平面による解析を用いた車椅子のパワーアシスト手法
大西祐介，呉 世訓，堀 洋一（東京大学）

- IIC-08-63 筋力センサを用いた電動車椅子のパワーアシスト制御
藤川裕貴, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- モーションコントロール III (3月10日/7503室 15:15-16:55) 座長: 呉 世訓 (東京大学)
- IIC-08-64 Nonlinear Control of Mono-wheel Robot
Issam A. Smadi, Yasutaka Fujimoto (Yokohama National University)
- IIC-08-65 一輪車のピッチ角とロール角の協調制御
宮下雅樹, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- IIC-08-66 1自由度腰関節を有する1輪車ロボットの研究
廣部貴文, 藤本康孝 (横浜国立大学)
- IIC-08-67 接触環境情報に基づく自律的制御を用いたバイラテラル遠隔操作手法
田口圭一, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-68 周辺環境を考慮したバイラテラル制御の一構成法
桑原央明, 須佐 繁, 兵頭翔洋, 大西公平 (慶應義塾大学)

◎ 講演時間 1件当り 20分 (質疑応答5分を含む)

産業計測制御研究会

〔委員長〕大森浩充（慶應義塾大学）
〔幹事〕藤本康孝（横浜国立大学），辻 俊明（埼玉大学）
〔幹事補佐〕金子貴之（富士電機アドバンステクノロジー）

日 時 平成20年3月10日（月）10:00～16:55
3月11日（火）10:20～16:55

場 所 東京電機大学（神田キャンパス）（住所：東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は
次のURLをご覧ください。<http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html>）

協 賛 センサシミュレーションによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議 題 テーマ「計測・センサ応用，モーションコントロール全般」

- ロボット I (3月10日/7504室 10:00-12:00) 座長：大石 潔（長岡技術科学大学）
- IIC-08-69 構造可変型ロボットの位置と力と姿勢の制御
片岡典剛，弓場井一裕，平井淳之（三重大学）
 - IIC-08-70 3Dシミュレータを用いた3軸関節を有する一脚跳躍ロボットの力制御による跳躍
許 凡，河村篤男（横浜国立大学）
 - IIC-08-71 仮想支点を用いた二足歩行ロボットの歩行安定化
小林幸文，大西公平（慶應義塾大学）
 - IIC-08-72 高速動作を目的とした多脚ロボットの試作と特性試験
前島洋子，伊藤正英，柴田昌明（成蹊大学）
 - IIC-08-73 仮想支点を用いた二足歩行ロボットの長時間軌道変更
仲里三希，佐藤智矢，渋谷麻木，大西公平（慶應義塾大学）
 - IIC-08-74 非線形バネ要素 SAT を用いた腱駆動機構の学習による制御
黒田朋伸，駒田 諭，平井淳之（三重大学）
- ロボット II (3月10日/7504室 13:00-15:00) 座長：島田 明（職業能力開発総合大学校）
- IIC-08-75 スケールの異なるマスタ・スレーブシステムのバイラテラル制御
須佐 繁，大西公平（慶應義塾大学）
 - IIC-08-76 位相遅れを補償したノッチフィルタを用いた産業用ロボットのモーション制御
片岡史（長岡技術科学大学）
宮崎敏昌（長岡高等専門学校）
熊谷 聡，大石 潔，桂誠一郎（長岡技術科学大）
 - IIC-08-77 多脚歩行ロボットの製品検証のためのテスト信号生成
塚崎太郎，稲垣伸吉，鈴木達也（名古屋大学）
 - IIC-08-78 二足ロボットにおける緊急停止動作の一考察
前原 聡，河村篤男（横浜国立大学）
 - IIC-08-79 2足歩行ロボットの不整地における安定性指標の一考察
佐藤智矢，境野 翔，大西公平（慶應義塾大学）

- IIC-08-80 RH制御を用いた2足ロボットの最適歩行軌道生成法
今井太一, 藤本康孝 (横浜国立大学)
- ロボット III (3月10日/7504室 15:15-16:55) 座長: 柴田昌明 (成蹊大学)
- IIC-08-81 転がり接触を伴う対象物の操りのための短時間指先力決定
小堀裕一朗, 駒田 諭, 平井淳之 (三重大学)
- IIC-08-82 内視鏡ロボットのモデルベース制御
後藤和之, 島田 明 (職業能力開発総合大学校)
- IIC-08-83 2輪駆動型車椅子の軌道追従制御
中村彰洋, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- IIC-08-84 産業用ロボットの軌跡追従制御とインピーダンス制御の実現
詫 間永, 片岡 史 (長岡技術科学大学)
宮崎敏昌 (長岡工業高等専門学校)
大石 潔, 桂誠一郎 (長岡技術科学大学)
- IIC-08-85 残留熱を考慮したSMA駆動型ロボット指の姿勢制御
前場恒太, 瀬戸口貴裕, 寺内美奈, 島田 明 (職業能力開発総合大学校)

◎ 講演時間 1件当たり20分 (質疑応答5分を含む)

産業計測制御研究会

〔委員長〕大森浩充（慶應義塾大学）
〔幹事〕藤本康孝（横浜国立大学），辻 俊明（埼玉大学）
〔幹事補佐〕金子貴之（富士電機アドバンステクノロジー）

日 時 平成20年3月10日（月）10:00～16:55
3月11日（火）10:20～16:55

場 所 東京電機大学（神田キャンパス）（住所：東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は
次のURLをご覧ください。<http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html>）

協 賛 センサシシセスによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議 題 テーマ「計測・センサ応用，モーションコントロール全般」

ビジョン III（3月11日／7501室 10:20-12:00）座長：寺内美奈（職業能力開発総合大学校）

IIC-08-86 赤外線画像を用いた監視システムの提案
満倉靖恵，七夕高也，深井修寛（東京農工大学）
福見 稔（徳島大学）

IIC-08-87 手部寸法の画像計測と把持姿勢推定への応用
高橋拓也，青木義満（芝浦工業大学）
持丸正明，河内まき子（産業技術総合研究所）

IIC-08-88 実時間画像処理によるエレベータ乗場の人数計測と車いすの識別
内舘 光，猪田良介，辻 俊明，阿部 茂（埼玉大学）

IIC-08-89 アクティブビジョンによるオンライン学習に関する研究
李 雪，藤本康孝（横浜国立大学）

IIC-08-90 力覚がビデオ画像に同期したバイラテラル遠隔操作
矢代大祐，大西公平（慶應義塾大学）

ビジョン IV（3月11日／7501室 13:00-14:40）座長：満倉靖恵（東京農工大学）

IIC-08-91 ユーザの好みを察する画像検索手法の基礎検討
田村 翔，青木義満（芝浦工業大学）

IIC-08-92 カメラモーションに基づくオプティカルフロー生成における時間勾配の改善
野田雅隼，伊藤正英，柴田昌明（成蹊大学）

IIC-08-93 色情報と輝度情報を利用した物体追尾法に関する一考察
唐澤伸治，倉林亮太，日高浩一（東京電機大学）

IIC-08-94 道路案内標識と信号検出によるナビゲーションデータ生成支援
青木 悠，青木義満（芝浦工業大学）

IIC-08-95 （欠番）

IIC-08-96 方向符号ヒストグラムに基づく変形パターン画像の回転角度推定
高氏秀則，中山伊央，金子俊一，田中孝之（北海道大学）

人間・通信 II (3月11日/7501室 15:15-16:35) 座長：清水創太 (九州工業大学)

IIC-08-97 人間が年齢知覚に用いる特徴量の解析

深井修寛, 満倉靖恵 (東京農工大)

福見 稔 (徳島大学)

滝本裕則 (佐世保高等専門学校)

IIC-08-98 一定通信遅延下でのマルチロボット遠隔操作システムにおける操作性

山口 朗, 大西公平 (慶應義塾大学)

IIC-08-99 脳波センシングによる気分一致・不一致刺激の検出

伊藤伸一, 満倉靖恵 (東京農工大学)

福見 稔 (徳島大学)

IIC-08-100 脳波センシングシステムを用いた感覚の分類

富田洋平, 伊藤伸一, 満倉靖恵, 甲田菜穂子 (東京農工大学)

曹 建庭 (埼玉工業大学)

福見 稔 (徳島大学)

◎ 講演時間 1件当り 20分 (質疑応答 5分を含む)

産業計測制御研究会

〔委員長〕大森浩充（慶應義塾大学）
〔幹事〕藤本康孝（横浜国立大学），辻 俊明（埼玉大学）
〔幹事補佐〕金子貴之（富士電機アドバンステクノロジー）

日 時 平成20年3月10日（月）10:00～16:55
3月11日（火）10:20～16:55

場 所 東京電機大学（神田キャンパス）（住所：東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は次のURLをご覧ください。<http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html>）

協 賛 センサシシセスによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議 題 テーマ「計測・センサ応用，モーションコントロール全般」

制御Ⅳ（3月11日／7502室 10:20-12:00）座長：藤本博志（横浜国立大学）

- IIC-08-101 センサ遅れを考慮した振れ角オブザーバによるクレーン振れ止め制御
金子貴之，美根宏則（富士電機アドバンステクノロジー）
大石 潔（長岡技術科学大学）
- IIC-08-102 反力オブザーバを用いた電動射出成形機のセンサレス力制御
大場 譲（仙台電波工業高等専門学校）
佐沢政樹（長岡技術科学大学）
大石 潔，桂誠一郎（長岡技術科学大学）
吉沢行雄，景山晃一，真島勝行（ニイガタマシンテクノ）
- IIC-08-103 運動量に基づいた未知環境下における動的力制御の安定性解析
境野 翔，佐藤智矢，大西公平（慶應義塾大学）
- IIC-08-104 多慣性系の制振制御系の一考察
井藤貴康，今泉雄太，大石 潔，桂誠一郎（長岡技術科学大学）
- IIC-08-105 位置決め応答評価に基づく共振周波数の逐次同定
伊藤 亮，廣瀬徳晃，川福基裕，岩崎 誠，平井洋武（名古屋工業大学）

制御Ⅴ（3月11日／7502室 13:00-15:00）座長：大場 譲（仙台電波工業高等専門学校）

- IIC-08-106 TCP/AQM ネットワークにおける外乱オブザーバを用いた輻輳制御
久保亮吾，可児淳一，藤本幸洋（NTT）
- IIC-08-107 簡易同定法に基づくコンタクトモードAFMの表面形状学習オブザーバ
大島隆史，藤本博志（横浜国立大学）
- IIC-08-108 電動搬送機における自律／アシスト切り替え型制御系の設計
伊藤隆洋，向山将行，鈴木達也，稲垣伸吉（名古屋大学）
- IIC-08-109 適応型外乱フィードフォワード補償による高速・高精度位置決め制御
滝川展啓，山元純文（名古屋工業大学）
伊藤和晃（豊田工業高等専門学校）
岩崎 誠，松井信行（名古屋工業大学）
- IIC-08-110 入出力の確率的処理を用いた外乱オブザーバインテリジェント化の一提案
呉 世訓，堀 洋一（東京大学）

IIC-08-111 NCbT を用いたハードディスク装置のフォロイング制御器の直接設計
遠藤広志, 弓場井一裕, 平井淳之 (三重大学)

移動ロボット(3月11日/7502室 15:15-16:55) 座長:五十嵐 洋(東京電機大学)

IIC-08-112 ロバスト性を考慮した倒立振り子型移動ロボットの高速移動制御
畠山直也, 島田 明(職業能力開発総合大学校)

IIC-08-113 測域センサと画像データを用いた移動ロボットの軌道制御
長原大輔, 高橋 悟(香川大学)

IIC-08-114 ステレオカメラと測域センサを用いた移動ロボットの対人追従制御
プラサーンキッディ, 島田 明, 吉川知輝(職業能力開発総合大学校)

IIC-08-115 画像特徴量に基づくアクティブカメラ搭載型非ホロミック移動ロボットの誘導
蛭川達彦, 駒田 諭, 平井淳之(三重大学)

IIC-08-116 移動ロボットにおける移動物体に対する視覚感受性の調整法
清水博之, 相澤直樹, 小田尚樹(千歳科学技術大学)

◎ 講演時間 1件当たり 20分(質疑応答5分を含む)

産業計測制御研究会

〔委員長〕大森浩充（慶應義塾大学）
〔幹事〕藤本康孝（横浜国立大学），辻 俊明（埼玉大学）
〔幹事補佐〕金子貴之（富士電機アドバンステクノロジー）

日 時 平成20年3月10日（月）10:00～16:55
3月11日（火）10:20～16:55

場 所 東京電機大学（神田キャンパス）（住所：東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は
次の URL をご覧下さい。http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html）

協 賛 センサシミュレーションによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議 題 テーマ「計測・センサ応用，モーションコントロール全般」

モーションコントロール IV（3月11日／7503室 10:20-12:00）座長：小田尚樹（千歳科学技術大学）

- IIC-08-117 A Method for Improving Performance of Communication Disturbance Observer for Bilateral Teleoperation with Time Delay
Aryabhima A. Rahman, Kenji Natori, Kouhei Ohnishi (Keio University)
- IIC-08-118 マルチラテラル制御に基づくモーションコピーシステムの実現
横倉勇希, 桂誠一郎, 大石 潔 (長岡技術科学大学)
- IIC-08-119 可変伝達率を実装した DFT モード分解に基づくバイラテラル制御
下野誠通, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-120 可変弾性アームにおける位置と剛性の独立制御
前川悠生, 弓場井一裕, 平井淳之 (三重大学)
- IIC-08-121 状態遷移モデルを用いたロボットによる高度タスクの獲得
櫻井俊彰, 藤本康孝 (横浜国立大学)

モーションコントロール V（3月11日／7503室 13:00-15:00）座長：関 弘和（千葉工業大学）

- IIC-08-122 バイラテラル制御におけるフレキシブルアクチュエータの外乱補償
小林辰也, 兵頭翔洋, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-123 モバイルハプトのための異構造バイラテラル力覚フィードバック制御
山之内亘, 横倉勇希, 桂誠一郎, 大石 潔 (長岡技術科学大学)
- IIC-08-124 バイラテラル制御による環境インピーダンスの動的推定法
武井貴義, 下野誠通, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-125 モード変換を含むバイラテラル制御系の FPGA への一実装法
田中裕之, 西 宏章, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-126 一脚跳躍ロボットの床反力制御と跳躍実験
山本裕之, 河村 篤 (横浜国立大学)
- IIC-08-127 Overall Stability Investigation On a One Legged Jumping Robot
Barkan Ugurlu, Atsuo Kawamura (Yokohama National University)

- モーションコントロール VI (3月11日/7503室 15:15-16:55) 座長：弓場井一裕 (三重大学)
- IIC-08-128 ハプトグラフを用いた実世界触覚情報の再現
桂誠一郎, 横倉勇希, 大石 潔 (長岡技術科学大学)
- IIC-08-129 触覚情報に基づくなぞり動作における運動特徴の抽出
金子健介, 桂誠一郎, 大石 潔 (長岡技術科学大学)
- IIC-08-130 作用力の方向性に基づいた動作抽出および指導の一構成法
兵頭翔洋, 大西公平 (慶應義塾大学)
- IIC-08-131 ボールねじ駆動テーブル装置におけるコギングトルクのモデリングと補償
川瀬大介, 岩崎 誠, 川福基裕, 平井洋武 (名古屋工業大学)
- IIC-08-132 工作機械テーブル駆動系の非線形要素のモデリングと補償
原田拓弥, 岩崎 誠, 松井信行 (名古屋工業大学)

◎ 講演時間 1件当り 20分 (質疑応答 5分を含む)

産業計測制御研究会

[委員長] 大森浩充 (慶應義塾大学)
[幹事] 藤本康孝 (横浜国立大学), 辻 俊明 (埼玉大学)
[幹事補佐] 金子貴之 (富士電機アドバンステクノロジー)

日時 平成20年3月10日(月) 10:00~16:55
3月11日(火) 10:20~16:55

場所 東京電機大学(神田キャンパス) (住所:東京都千代田区神田錦町2-2 詳細は次のURLをご覧ください。http://atom.dendai.ac.jp/info/access/index.html)

協賛 センサシシスによるシステムの多機能化協同研究委員会
モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会

議題 テーマ「計測・センサ応用, モーションコントロール全般」

ロボットIV (3月11日/7504室 10:20-12:00) 座長:高橋 悟 (香川大学)

- IIC-08-133 二関節同時駆動機構を持つロボットアームの実現
吉田憲吾, 内田利之, 堀 洋一 (東京大学)
- IIC-08-134 Two-Wheeled Mobile Manipulator Control Using Backstepping Method
Cihan Acar, Toshiyuki Murakami (Keio University)
- IIC-08-135 弾性関節を有するロボットマニピュレータのパラメータ同定と制御
太田 実, 藤本康孝 (横浜国立大学)
- IIC-08-136 冗長移動マニピュレータを用いた車椅子押し作業のための制御法
渡辺勇人, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- IIC-08-137 実環境表面情報抽出のためのバイラテラル制御系の一実装法
牛込陽介, 田口圭一, 下野誠通, 大西公平 (慶應義塾大学)

電気自動車・ヘリ・船 (3月11日/7504室 13:00-15:00) 座長:藤本康孝 (横浜国立大学)

- IIC-08-138 電気自動車におけるアクティブステアリングを用いたラテラルフォースオブザーバの提案
山内雄哉, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-139 最小二乗解を用いた電気自動車の前後輪アクティブ操舵と制駆動力配分の統合制御の基礎検討
安藤直樹, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-140 ヘリコプタのマニピュレータとの協調作業における制御系設計法
平野雄哉, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- IIC-08-141 マルチレートオブザーバを用いた室内用ラジコンヘリコプタの高度制御の提案
三崎直人, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-142 簡易伝達関数を用いた自律ヘリコプタにおける吊下げ物体の振動抑制制御
森川智隼, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- IIC-08-143 櫓漕ぎ和船の自動制御化
臼井伸充 (職業能力開発総合大学校)
仲野忠行 (滋賀職業能力開発短期大学校)
島田 明 (職業能力開発総合大学校)

- 電気自動車 (3月11日/7504室 15:15-16:55) 座長: 南方英明 (千葉工業大学)
- IIC-08-144 電気自動車におけるスリップ率制御に基づいたピッチング制御法の提案
佐藤慎介, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-145 電気モータのトルク垂下特性を利用したスリップ抑制制御の実験
佐竹正光, 河島清貴, 内田利之, 堀 洋一 (東京大学)
- IIC-08-146 PWMホールドに基づくインバータ制御を用いた電気自動車のスリップ率制御法の提案
中村建太, 藤本博志 (横浜国立大学)
- IIC-08-147 電動自転車の低速走行における軌道追従制御
山口高志, 村上俊之 (慶應義塾大学)
- IIC-08-148 A New Approach to Traction Control of EV without Velocity Sensors
Dejun Yin, Yoichi Hori (University of Tokyo)

◎ 講演時間 1件当たり20分 (質疑応答5分を含む)