

計測自動制御学会東北支部 35周年記念学術講演会

特別講演 : 10月8日(金) 15:30~17:00 第2ワシントンホテル
 演題「太平洋東北の近世における海運」
 講師: 八戸工業大学教授・学長補佐 須田 熙 君

記念祝賀会 : 10月8日(金) 17:30~20:00 第2ワシントンホテル

一般講演 : 10月8日(金)~9日(土) 八戸工業大学

プログラム・セッション構成

講演時間 20分/件

10月8日 (金)	10:00~11:20 A会場(308号室)	昼食	13:00~14:20 A会場(308号室)	移動	15:30 ~ 17:00	17:30 ~ 20:00
	GA・学習 4件		デジタル信号処理 4件		特別講演会 第2ワシントンホテル	記念祝賀会 第2ワシントンホテル
	10:00~11:40 B会場(309号室)		13:00~14:20 B会場(309号室)			
	宇宙ロボット 5件		計測・制御 4件			
	10:00~11:40 C会場(310号室)		13:00~14:20 C会場(310号室)			
	システム同定 5件		ニューロ・カオス 4件			
10月9日 (土)	10:00~11:20 A会場(308号室)	昼食	13:00~14:40 A会場(308号室)			
	人間 機械系 4件		制御2 5件			
	10:00~11:40 B会場(309号室)		13:00~14:40 B会場(309号室)		移動ロボット 5件	
	制御1 5件					
	10:00~11:40 C会場(310号室)					
	計測制御プロセッサ 5件					

御 案 内

1. 受付

会員、非会員とも、諸費用は下記のようになります。受付で、参加費を納入の上、ネームカードを受け取って下さい。

参加費 一般 3、000円(予稿集代を含む)
学生 無料 (予稿集は別売、なお、学生証を提示して下さい)
予稿集代 2、000円(参加せず予稿集だけ購入する場合は、2、500円)
記念祝賀会(懇親会)参加費
一般 5、000円
学生 3、000円

2. 会場

八戸工業大学
〒031-8501 青森県八戸市大字妙大開88-1
Tel. 0178-25-3111、
Fax. 0178-25-1691

3. 一般講演

- (1) 講演時間は1件につき、20分(発表時間15分、質疑応答時間5分)
- (2) スライド、ビデオは講演1時間前までに、各会場の係員に提示して下さい。

4. 特別講演会

日時：10月8日(金)15:30~17:00
会場：第2ワシントンホテル カメリアホール(八戸工業大学より送迎バスが出ます)
演題：「太平洋東北の近世における海運」
講師：八戸工業大学教授・学長補佐 須田 熙 君

5. 記念祝賀会

日時：10月8日(金)17:30~20:00
会場：第2ワシントンホテル カメリアホール

プログラム

特別講演 10月8日(金) 15:30~17:00 第2ワシントンホテル

演題 太平洋東北の近世における海運

講師 八戸工業大学教授・学長補佐 須田 熙 君

記念祝賀会 10月8日(金) 17:30~20:00 第2ワシントンホテル

一般講演 10月8日(金)~9日(土)

< GA・学習 >

10月8日(金) 10:00~11:20 A会場 司会 川又政征(東北大)

A01. 遺伝的アルゴリズムを用いた鋭角部分を持つ不連続閉曲線の抽出
島田智宇、阿部正英、川又政征(東北大)

A02. 実験計画法を用いた遺伝的アルゴリズムのパラメータの調整
種市達哉、阿部正英、川又政征(東北大)

A03. GP(遺伝的プログラミング)を用いた非線形 minimax 制御問題の解法
井前 讓、仲谷 諭(岩手大)

A04. 隠れマルコフ環境におけるスイッチングQ-学習
釜谷博行(八戸高専)、李 海妍、阿部健一(東北大)

< 宇宙ロボット >

10月8日(金) 10:00~11:40 B会場 司会 吉田和哉(東北大)

B01. ネットワークベースト宇宙遠隔操作実験システム
御所園敏彦、川辺 洋、妻木勇一、内山 勝(東北大)

B02.. 遠隔操作における力情報提示システム
川辺洋、下清水武志、古田友之、内山 勝(東北大)

B03. 3Dグラフィックスを用いた高速パラレルロボットの動作教示
石井庸介、佐藤大祐、内山 勝(東北大)

B04. Space Robot Modeling and Control Based on MaTX and SpaceDyn
ドゥラゴミル N. ネンチェフ(弘前大)

B05. SpaceDyn をもちいた宇宙ロボット, 移動ロボットのダイナミクスシミュレーション
吉田和哉(東北大)

< システム同定 >

10月8日(金) 10:00~11:40 C会場 司会 松坂知行(八戸工大)

C01. 風車の前面風速と後面風速の伝達関数の推定
小玉成人、松坂知行(八戸工大)、猪股 登(東北電力)

C02. 確率的最適制御による風力発電機の出力変動抑制
小玉成人、松坂知行(八戸工大)、猪股 登(東北電力)

C03. シングルロータヘリコプタのフラッピング角 () による推力 (T) 方向解析
津田慎一、佐藤直起 (東海大)

C04. パラメータを同定するスケジューリング制御
原 由有子、大日方五郎、中山 淳 (秋田大)

C05. FIR形ニューラルネットワークのシステム同定への応用
降矢順次 (城西国際大)、西 正明 (山口大)

< デジタル信号処理 >

10月8日 (金) 13:00~14:20 A会場 司会 栗原伸夫 (八戸工大)

A05. 1次全域通過区間を用いた2次元分母分離形可変IIRデジタルフィルタ
Hyuk-Jae JANG、川又政征 (東北大)

A06. IIRノッチフィルタと適応アルゴリズムを用いたフーリエ係数推定法と採譜への適用
工藤憲昌 (八戸高専)、田所嘉昭 (豊橋技術科学大)

A07. Wavelet変換によるエンジンのノッキング検出
吉原みどり、栗原伸夫 (八戸工大)、児玉篤典 (日立)

A08. Non-canonical LMS適応フィルタに関する基礎的考察
高橋 強 (岩手県立産業技術短大)、恒川佳隆、熊谷友祐、三浦 守 (岩手大)

< 計測・制御 >

10月8日 (金) 13:00~14:20 B会場 司会 高橋 信 (東北大)

B06. マニピュレータの異常衝突検出法
小菅一弘、松本大志 (東北大)

B07. スーパーコンピュータと実験計測を統合したハイブリッド風洞に関する基礎的研究 (基本構造の検討)
早瀬敏幸、仁杉圭延、牧野芳和、白井 敦、林 叡 (東北大)

B08. 雷及び地震によって発生する電磁波の一測定法
沼田徳重、小林友和、吉田等明 (岩手大)、小笠原祐治 (岩手県立産業技術短大)、三浦 守 (岩手大)

B09. 動的センシングによるプラント状態監視の実験研究
竹井修輔、高橋 信、谷 宏樹、北村正晴 (東北大)

< ニューロ・カオス >

10月8日 (金) 13:00~14:20 C会場 司会 石田義久 (明治大)

C06. ファジィとニューラルネットワークを用いた空気圧シリンダの位置決め制御
中村博喜、石田義久 (明治大)、能登山俊一 (SMC)

C07. RBFニューラルネットワークを用いた非線形PID制御
神田泰寿、石田義久 (明治大)

C08. 一般化動径基底関数ネットワークによるカオス的高炉状態予測
宮野尚哉 (弘前大)、紫富田浩 (住友金属工業)、合原一幸 (東京大)

C09. ステッピングモータのカオス的挙動の解析
栗田 浩、三浦 武、秋山宜万、谷口敏幸 (秋田大)

< 人間 機械系 >

10月9日 (土) 10:00~11:20 A会場 司会 佐川貢一 (東北大)

A09. 人間の動作計測に基づく感情の推定

- 坂田匡通（東北大）、梶川伸哉（宮城高専）、猪岡 光（東北大）
- A10. 自動車加減速計測と乗り心地評価について
王 鋒、佐川貢一、猪岡 光（東北大）
- A11. ニューラルネットワークによる異種感覚情報の融合学習
篠宮伸和、本間経康、阿部健一（東北大）
- A12. バーチャルリアリティーを用いたドライビングシミュレータの開発
相原泉太郎、森谷慎司、熊谷正朗、江村 超（東北大）

< 制御 1 >

- 10月9日（土） 10:00~11:40 B会場 司会 佐藤勝俊（八戸高専）
- B10. AFCを用いた1リンクフレキシブルアームの先端位置制御
佐藤勝俊（八戸高専）
- B11. 不確かなサンプル値制御システムにおけるロバスト安定性の一考察
菅谷純一（仙台電波高専）、阿部健一（東北大）
- B12. スライディングモードによるガソリンエンジンの空燃比制御
上田広一、半田康浩、阿部健一（東北大）
- B13. 一般化安定器を用いた2デイスク混合感度問題の解法
一宮尚至、渡部慶二、羅 志偉、山田 功、遠藤 茂（山形大）
- B14. ビジュアル・サーボイングのロバスト制御
大宮直美、渡部慶二、羅 志偉、山田 功、遠藤 茂（山形大）

< 計測制御用プロセッサ >

- 10月9日（土） 10:00~11:40 C会場 司会 藤岡与周（八戸工大）
- C10. 運動物体軌道予測用VLSIプロセッサの構成とその性能評価
風間英樹、張山昌論、亀山充隆（東北大）
- C11. 読み出し専用連想メモリを用いた衝突チェックVLSIプロセッサの試作と評価
山口文武、張山昌論、亀山充隆（東北大）、太田 和則（日本プレジジョン・サーキット）
- C12. 冗長2進剰余テーブルを用いた高速RSA暗号プロセッサとその冗長化
伊藤輝樹、苫米地宣裕（八戸工大）
- C13. 3次元構造並列プロセッサ開発用埋込ヒータ内蔵型多層基板
藤岡与周、苫米地宣裕（八戸工大）
- C14. 競争巡回ロボット制御用先読み探索プロセッサの構成法
苫米地宣裕、藤枝孝徳（八戸工大）

< 制御 2 >

- 10月9日（土） 13:00~14:40 A会場 司会 郭 海蛟（東北大）
- A13. パルス電圧印可によるSRMセンサレスドライブの実機試験
高橋麻耶生、渡辺忠昭、郭 海蛟、一ノ倉 理（東北大）
- A14. 黄金分割法を用いたインバータの瞬時電流制御形に関する研究
清水昭宏、渡辺忠昭、郭 海蛟、一ノ倉 理（東北大）
- A15. ニューラルネットワークによるブラシレスDCモータのセンサレス制御
佐川誠司、渡辺忠昭、郭 海蛟、一ノ倉 理（東北大）
- A16. 最適一般化予測制御系の過渡特性について
長縄明大、奥島孝一、大日方五郎（秋田大）
- A17. 多数パラメータの最適制御
奈良 久（八戸工大）

< 移動ロボット >

10月9日(土) 13:00~14:40 B会場

司会 羅 志偉(山形大)

B15. ペトリネットを用いたロボットの協調制御

北島祐子、渡部慶二、羅 志偉、山田 功、遠藤 茂(山形大)

B16. 局所情報と大域情報を利用した移動ロボットの経路制御

佐藤光一、渡部慶二、羅 志偉、山田 功、遠藤 茂(山形大)

B17. 未知環境における移動ロボットの知的制御

徐 健民、羅 志偉、渡部慶二、山田 功、遠藤 茂(山形大)

B18. 脚車輪分離型移動ロボットの動的歩容生成における揺動抑制手法

熊谷正俊、高橋隆行、王 志東、中野栄二(東北大)

B19. 汎用Linuxによる人型2脚ロボットの歩行制御に関する研究

熊谷正朗、江村 超(東北大)