

**計測自動制御学会中部支部  
制御理論ワーキングセミナー  
「非ホロノミックシステムの制御と応用」**

**主催：**計測自動制御学会中部支部

下記の要領にて、最近注目されている「非ホロノミックシステムの制御と応用」に関するセミナーを開催いたします。本セミナーは、会誌「計測と制御」第45巻7号2006年の特集「非ホロノミックメカニズム入門」にて、解説（応用例）を執筆された研究者を招いて行います。関心をおもちの方は、どなたでもご自由にご参加下さい。

**日時：**2008年12月17日（水）13：00～16：50

**会場：**名古屋大学工学部2号館 231 講義室

**参加費：**無料

**プログラム：**

**13：00～13：50 講演① 講師：**石川 将人 君（京都大学）

「高階のふるまいを考慮した非ホロノミックシステムの制御  
—運動量・高次非線形性をどう扱うか—」

**14：00～14：50 講演② 講師：**深尾 隆則 君（神戸大学）

「非ホロノミック移動ロボットの不確定性を考慮したトラッキング  
制御」

**15：00～15：50 講演③ 講師：**劉 康志 君（千葉大学）

「自動駐車制御ベンチマーク：非ホロノミック制御法の実験的比較」

**16：00～16：50 講演④ 講師：**中島 明 君（名古屋大学）

「2指ハンドロボットによる物体の把握と操り —転がり拘束を受ける剛体系の運動と接触点の同時制御—」

**問合せ先：**名古屋工業大学極微デバイス機能システム研究センター  
山田 学／電話(052) 735-5545, FAX(052) 735-5546  
E-mail：[yamada.manabu@nitech.ac.jp](mailto:yamada.manabu@nitech.ac.jp)