計測自動制御学会 Y50 記念事業 北陸支部特別講演会

「ロボット制御と手先技量の力学的理解：現代制御理論誕生半世紀記念に寄せて」

主催：計測自動制御学会北陸支部
日時：2011 年 11 月 25 日（金）15:00～17:00
会場：富山大学 五福キャンパス　共通教育棟 C 棟　C22 番教室
（学内駐車場スペースは狭いため，できる限り公共交通機関をご利用下さい.）
参加費：無料（事前申し込み：不要）

題目：ロボット制御と手先技量の力学的理解：
現代制御理論誕生半世紀記念に寄せて
講師：有本 卓 先生（大阪大学名誉教授，立命館大学客員研究員，
理化学研究所基幹研究所客員研究員）
概要：
本年(2011 年)はロボティクス誕生から 50 年の節目にあり，現代制御理論の誕生からほぼ半世紀の記念の年にも相当する．それは，また，計測自動制御学会生誕 50 周年に当たる．線形システム理論の最大の成果となった最適レギュレータは，1961 年，丁度半世紀前，R.E. Kalman によって提案され，最適フィードバック則が見出された．しかしながら，ロボットのダイナミクスは非線形である上に関節間に強い干渉があり，冗長系にもなり得るので，長い間，最適レギュレータが組み込める対象になるとは思われなかった．そして，2011 年，このような非線形の機械系にも最適レギュレータ問題が適用でき，ある場合には最適フィードバック則が見出し得ることを述べ，その背後にはニュートン力学の自然な姿がリーマン幾何学を通して見えてくることに言及する．こうして，人の手先技量の力学的理解がどのように進むか，その将来の見通しを試みる．

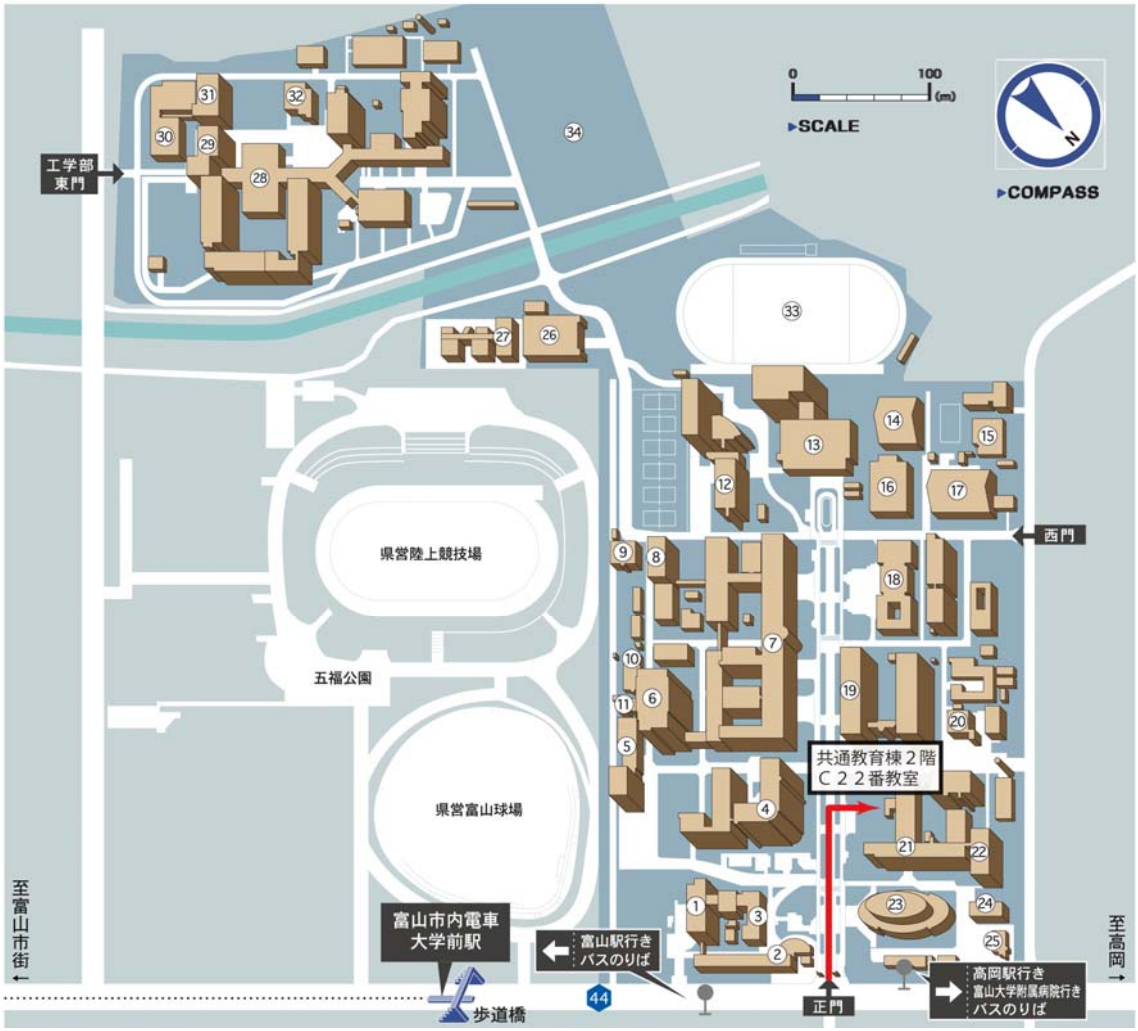
問い合わせ先：
富山大学 大学院理工学研究部　関本昌紘
Tel: 076-445-6798
E-mail: sekimoto@eng.u-toyama.ac.jp

アクセス：

富山大学　五福キャンパス

〒930-8555　富山市五福３１９０番地

アクセスマップ（http://www.u-toyama.ac.jp/jp/access/gofuku/index.html）

※富山駅からお越しの際は市内電車利用が便利です.

キャンパスマップ（五福キャンパス）