

**平成 19 年度計測自動制御学会中国支部
チュートリアル講演会**

<http://www.sice.or.jp/~chugoku/index.html>

主催：計測自動制御学会中国支部

共催：計測自動制御学会支部協議会 計測自動制御学会中国支部松江地区研究会 IEEE 広島支部

平成 19 年度計測自動制御学会中国支部チュートリアル講演会を下記の要領で開催いたします。皆様の多くの参加をお待ちしております。

日 時：平成 19 年 10 月 31 日(水) 13:00～16:10

会 場：島根大学総合理工学部 3 号館 4 階 401 講義室〔島根県松江市西川津町 1060〕

http://www.shimane-u.ac.jp/web/campus_access/access.html

演 題：状態制限条件を考慮した劣駆動系の制御技術 -構造系, Pendubot 系を例として-

講 師：吉田和信(島根大学), 松本 至(米子高専)

講演内容：講演者らが最近開発した劣駆動系に対する制御技術に基づく制御系構成法を実験結果を示しながら、平易に解説する。

13:00～14:30「振幅制限を持つ AMD による構造系の制振制御」／吉田和信

付加質量の振幅に制限があるアクティブマスダンパー (AMD) による 1 自由度構造系の制振制御法を解説する。AMD を設計する上で振幅制限は必ず考慮すべき設計仕様であり、この制限を満たす制御則の開発が望まれている。問題はインパルス状外乱によって生じた構造系の初期振動を AMD によって効果的に制振させる制御則を求めることである。さらに、本手法の多自由度構造系への拡張についても説明する。

14:40～16:10「Pendubot の振り上げ安定化制御」／松本 至

Pendubot は、肩関節にのみ駆動装置を持ち肘関節には持たない 2 リンク面内劣駆動ロボットで、倒立振り子類似の制御用実験装置である。本講義では、Pendubot のどちらかの関節の動作範囲に制限があるという条件のもとで Pendubot を振り上げ安定化させる制御法を解説する。本手法を多重リンク Pendubot の制振制御へ拡張した場合についても解説する。

参加費：無料

申込方法：「SICE 中国支部チュートリアル講演会参加申込」と題記し、1) 氏名、2) 所属、3) 電話、4) E-mail を明記の上、E-mail (推奨)、FAX にて下記宛お申し込み下さい(申込締切日 10 月 26 日)。

申込・問合せ先：〒690-8504 島根県松江市西川津町 1060

島根大学総合理工学部 吉田和信

電話：(0852) 32-6392, FAX：(0852) 32-6392

E-mail: kyoshida@ecs.shimane-u.ac.jp