

計測自動制御学会 関西支部 チュートリアル講演会
ーモデリングとシステム同定ー

共催：計測自動制御学会 関西支部 計測自動制御学会 支部協議会

制御の第一歩は制御対象のモデリングです。与えられた制御対象をどのように捉え、どのように表現し、そしてどのように定量的にモデリングを行うかが重要です。本講演会では、具体的な制御対象としてマニピュレータを取り上げ、まず、物理モデルを如何にして同定するかについて述べます。そして、より一般的な制御対象に対して連続システムとして如何にしてモデリングを行うかを説明し、最後には一般的なシステム同定手法の基礎についての解説を行います。各講師の豊富な経験と実例に裏打ちされた大変興味深い内容を伺う機会になるものと思います。SICE 会員以外の方々も含めた多数の方のご参加をお待ちしております。

期 日：2007年11月2日(金)

会 場：神戸大学工学部 LR301 講義室（教室棟3階）

JR 六甲道駅、阪急六甲駅下車神戸市バスにて（16番あるいは36番）

<http://www.kobe-u.ac.jp/info/access/rokko/bun-ri-nou.htm#themap>

定 員：100名

参加費：無料

スケジュール：

(1)13:00～13:45 「マニピュレータのパラメータ同定」

講師：大須賀公一氏（神戸大学）

(2)14:00～15:30 「連続時間システムの反復的同定法」

講師：杉江俊治氏（京都大学）

(3)15:45～17:15 「システム同定の基礎」

講師：足立修一氏（慶應義塾大学）

(4)17:15～17:30

総合質疑応答

申込方法：氏名、所属、電話、FAX を添え [osuka atmark mech.kobe-u.ac.jp](mailto:osuka@mech.kobe-u.ac.jp) 宛に

電子メールでお申し込み下さい。

参加申込締切：10月26日（金）

問合せ先：計測自動制御学会関西支部 大須賀公一（神戸大学）

e-mail：[osuka atmark mech.kobe-u.ac.jp](mailto:osuka@mech.kobe-u.ac.jp)

注意：迷惑メール防止のためにメールアドレス中の@は *atmark* と記載しております。

会場地図

