

第 13 回「運動と振動の制御」シンポジウム (MOVIC2013)

タイムテーブル

★講演時間は、従来から変更し、20 分（発表 12 分+討論 8 分）です。

	講演室 A	講演室 B	講演室 C	講演室 D
8 月 2 7 日 (火)	9:00~10:20 M-OS13-1: 宇宙ロボットの高度な移動システム I A01-A04	9:00~10:20 M-OS1-1: 高機能的な制御を用いたシステム B01-B04	9:00~10:20 M-OS16-1: MBSE と 1D-CAE C01-C04	9:00~10:00 M-OS14-1: 非線形制御理論とその応用 I D01-D03
	10:40~11:40 M-OS13-2: テザーおよびマニピュレータ A05-A07	10:40~12:00 M-OS1-2 フライホイール・ベアリングレスモータ B05-B08	10:40~11:40 M-OS6-1: 運動制御とシミュレーションの融合 I C05-C07	10:40~11:40 M-OS14-2: 非線形制御理論とその応用 II D04-D06
	13:00~14:20 M-OS13-3: 探査ローバの走行力学解析 I A09-A12	13:00~14:20 M-OS1-3: 装置の開発と評価 B09-B12	13:00~14:00 M-OS6-2: 運動制御とシミュレーションの融合 II C08-C10	13:00~13:40 M-OS8-1: 昇降機・物流システムの制御 D07, D09
	14:40~ J&K symposium			
8 月 2 8 日 (水)	9:00~12:20 J&K symposium			
	12:40~14:20 M-OS9-1: ビークルの運動と制御 I A13-A17	13:00~14:00 M-OS17-1: 触覚フィードバック B13-B15	12:40~14:40 M-OS7-1: 精密・情報・産業機器の制御 C11-C15	13:00~14:20 M-OS2-1: 動吸振器 D10-D13
	14:30~15:30 特別講演 1 「九州を元気に~JR九州のD & S列車戦略~」 小林 幸 氏 (九州旅客鉄道株式会社 鉄道事業本部 サービス部長 兼 運輸部長)			
	15:45~16:45 特別講演 2 「邪馬台国と北部九州の国々」 西谷 正 氏 (海の道むなかた館長, 九州大学名誉教授)			
	17:00~17:30 部門表彰式			
	18:30~20:30 懇親会 福岡ガーデンパレス (九産大から懇親会場までシャトルバスを用意します (所要時間:約 15 分))			
8 月 2 9 日 (木)	9:00~10:20 M-OS13-4: 宇宙ロボットの高度な移動システム II A18-A21	9:00~10:20 M-OS10-1 自律知能無人ビークルの運動と制御 I B16-B19	9:00~10:20 M-OS4-1 磁気応用と動吸振器 C16-C19	9:00~10:20 M-OS2-2 免震・制振の制御系設計 D14-17
	10:40~12:00 M-OS13-5 探査システムおよび着陸ダイナミクス A22-A25	10:40~12:00 M-OS10-2 自律知能無人ビークルの運動と制御 II B20-B23	10:40~12:00 M-OS4-2 制御用センサと空気圧アクチュエータの応用 C20-C22, D08	10:40~12:00 M-OS2-3 セミアクティブ制御 D18-D21
	13:00~14:20 M-OS13-6 探査ローバの走行力学解析 II A26-A29	13:00~14:20 M-OS10-3 自律知能無人ビークルの運動と制御 III B24-B27	13:00~14:20 M-OS5-1 空気圧制御の高度化 C23-C26	13:00~14:20 M-OS15-1 適応学習制御とその応用 I D22-D25
	14:40~16:00 M-OS13-7 飛翔体の制御 A30-A33	14:40~16:00 M-OS10-4 自律知能無人ビークルの運動と制御 IV B28-B31	14:40~16:00 M-OS5-2 フルードパワーの基礎 C27-C30	14:40~16:00 M-OS15-2 適応学習制御とその応用 II D26-D29
				16:20~17:40 M-OS15-3 適応学習制御とその応用 III D30-D33
8 月 3 0 日 (金)	9:00~10:20 M-OS12-1 海洋におけるシステムと制御 A34-A37	9:00~10:20 M-OS3-1 制御/センシング B32-B35	9:00~10:20 M-OS5-3 フルードパワーの応用 C31-C34	9:20~11:00 M-OS11-1 ロボットおよび人間のダイナミクスと制御 I D34-D38
	10:40~12:00 M-OS9-2 ビークルの運動と制御 II A38-A41	10:40~12:00 M-OS3-2 エネルギーハーベスティング B36-B38	10:40~11:40 M-OS5-4 人に優しいフルードパワー C35-C37	11:20~12:40 M-OS11-2 ロボットおよび人間のダイナミクスと制御 II D39-D42