

## 第62回自動制御連合講演会 プログラム概要

11月8日(金)														
	特別会議場 384席	第A室 中ホールA (1F) 198席	第B室 中ホールB (1F) 198席	第C室 101 (1F) 60席	第D室 102 (1F) 60席	第E室 107 (1F) 102席	第F室 108 (1F) 102席	第G室 小ホール (2F) 190席	第H室 204 (2F) 156席	第I室 206 (2F) 102席	第J室 207 (2F) 102席	第K室 104 (1F) 60席	第L室 105 (1F) 60席	第M室 201 (2F) 60席
14:30～17:30		ワークショップ 制御理論の最前線と その応用	チュートリアル ゼロからはじめる OpenCVによるコン ピュータビジョン				チュートリアル 制御系設計ツールの 最前線							

11月9日(土)														
	特別会議場 384席	第A室 中ホールA (1F) 198席	第B室 中ホールB (1F) 198席	第C室 101 (1F) 60席	第D室 102 (1F) 60席	第E室 107 (1F) 102席	第F室 108 (1F) 102席	第G室 小ホール (2F) 190席	第H室 204 (2F) 156席	第I室 206 (2F) 102席	第J室 207 (2F) 102席	第K室 104 (1F) 60席	第L室 105 (1F) 60席	第M室 201 (2F) 60席
09:00～10:15		OS17(1/4) IoT時代に向けた離 散事象・ネットワーク システムの制御	OS05(1/2) ロジックやモデルダイ ナミクスを陽に含む 制御系の解析・設計	画像解析	産業応用(1/2)	交通システム(1/2)	制御系設計(1/3)	ロボット(1/3)	OS25(1/3) データ駆動制御・推 定・予測・認証	OS03(1/3) モーションコントロー ル	OS19(1/3) AI・IT・RTを活用した 農林業のロバスト化	OS02(1/2) SICE計測制御エンジ ニア	OS06(1/2) プロセスシステムの 制御・監視・最適化	OS18 知的環境とロボット・ アプリケーション
10:30～12:00		OS17(2/4) IoT時代に向けた離 散事象・ネットワーク システムの制御	OS05(2/2) ロジックやモデルダイ ナミクスを陽に含む 制御系の解析・設計	OS04 制御技術サプライヤ	産業応用(2/2)	交通システム(2/2)	制御系設計(2/3)	ロボット(2/3)	OS25(2/3) データ駆動制御・推 定・予測・認証	OS03(2/3) モーションコントロー ル	OS19(2/3) AI・IT・RTを活用した 農林業のロバスト化	OS02(2/2) SICE計測制御エンジ ニア	OS06(2/2) プロセスシステムの 制御・監視・最適化	OS14 ソフトマシン
13:00～14:30		OS17(3/4) IoT時代に向けた離 散事象・ネットワーク システムの制御	OS10(1/4) 確率システム制御理 論のプレイクスルー を目指して	OS24(1/2) 未来社会に向けた制 御技術・制御理論	OS26(1/2) スマート・適応制御技 術の理論と応用	医療・福祉(1/2)	制御系設計(3/3)	ロボット(3/3)	OS25(3/3) データ駆動制御・推 定・予測・認証	OS03(3/3) モーションコントロー ル	OS19(3/3) AI・IT・RTを活用した 農林業のロバスト化	OS13(1/2) 精密計測・制御の産 業応用	OS09(1/2) 複雑ダイナミクスと制 御	OS22 多層防御システムと しての協調型ホワイト リストとその取組
14:45～16:15		OS17(4/4) IoT時代に向けた離 散事象・ネットワーク システムの制御	OS10(2/4) 確率システム制御理 論のプレイクスルー を目指して	OS24(2/2) 未来社会に向けた制 御技術・制御理論	OS26(2/2) スマート・適応制御技 術の理論と応用	医療・福祉(2/2)	非線形制御(1/3)	OS16 ソフトロボットのシス テム理論	システム理論	マルチエージェントシ ステム	機械学習とその応用	OS13(2/2) 精密計測・制御の産 業応用	OS09(2/2) 複雑ダイナミクスと制 御	無人航空機
16:30～17:30	特別講演 宇宙産業のこれからと 北海道への期待 永田晴紀先生 (北海道大学)													
19:00～21:00	技術交流会(京王プラザホテル札幌)													

11月10日(日)															
	特別会議場 384席	第A室 中ホールA (1F) 198席	第B室 中ホールB (1F) 198席	第C室 101 (1F) 60席	第D室 102 (1F) 60席	第E室 107 (1F) 102席	第F室 108 (1F) 102席	第G室 小ホール (2F) 190席	第H室 204 (2F) 156席	第I室 206 (2F) 102席	第J室 207 (2F) 102席	第K室 104 (1F) 60席	第L室 105 (1F) 60席	第M室 201 (2F) 60席	
09:00～10:30			OS10(3/4) 確率システム制御理 論のプレイクスルー を目指して	OS12 スマート構造システ ム	OS15(1/2) 宇宙機・航空機の制 御 —理論から応用—	OS01(1/2) 運動と振動の制御	非線形制御(2/3)				OS08(1/2) メカトロニクスシス テムにおける各種要素 と制御技術	OS07 スキルアシスト&ト レーニング	OS11(1/2) エンジンのモデリング と制御	OS21 機械学習と調和する 制御理論	OS23(1/2) 意思決定と最適化
10:45～12:15		制御工学教員協議会 研究集会													
12:30～13:15		制御工学教員協議会 総会													
13:30～15:00		電力システム	OS10(4/4) 確率システム制御理 論のプレイクスルー を目指して	OS20 磁気浮上と磁気軸受 とモータ関連技術	OS15(2/2) 宇宙機・航空機の制 御 —理論から応用—	OS01(2/2) 運動と振動の制御	非線形制御(3/3)				OS08(2/2) メカトロニクスシス テムにおける各種要素 と制御技術	システム同定・適応 制御	OS11(2/2) エンジンのモデリング と制御		OS23(2/2) 意思決定と最適化