

研究成果報告書 (掲載期間 2018.11-2019.10)

学術論文

- (1) 不破勝彦, 山口裕馬, 成瀬俊康, 岡田徹也, 谷口卓由, 手島大仁: 零点を考慮した低次元外乱オブザーバによる振動制御, 計測自動制御学会中部支部教育工学論文集, 41 巻, 2018, pp.13-15.
- (2) 不破勝彦, 平田拓也, 土屋諒司: 伝達関数表現に基づく未知入力状態推定器の設計法と評価, 計測自動制御学会中部支部教育工学論文集, 41 巻, 2018, pp.16-18.
- (3) 不破勝彦, 竹田涼二, 谷口ジュン, 成瀬晃宏: 二輪型倒立ロボットの凹凸路面での走行性能, 計測自動制御学会中部支部教育工学論文集, 41 巻, 2018, pp.19-21.
- (4) 不破勝彦, 中嶋悠貴, 藤浪寛, 林孝輝: Raspberry Pi を用いた体験型倒立振子実験システムの開発, 計測自動制御学会中部支部教育工学論文集, 41 巻, 2018, pp.22-24.

学会発表

- (1) 大塚文雄, 不破勝彦: 植物の衰退特性とその主要因に対する一考察, 電気学会, 令和元年度電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, 2019 年 9 月, 大同大学.
- (2) 不破勝彦, 成清辰生, 大羽達志: 定数出力フィードバック制御系の一考察, 電気学会, 令和元年度電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, 2019 年 9 月, 大同大学.
- (3) 不破勝彦, 増田友規, 成清辰生, 大羽達志: 計測不可能な入力の推定機能をもつ状態推定系の安定化に関する一考察, 電気学会, 令和元年度電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, 2019 年 9 月, 大同大学.

科研費採択

- (1) 不破勝彦: 19K04282, 基盤研究(C), アフィン写像に基づく行列方程式の低次元解法と磁気浮上系への応用, 平成 31 年