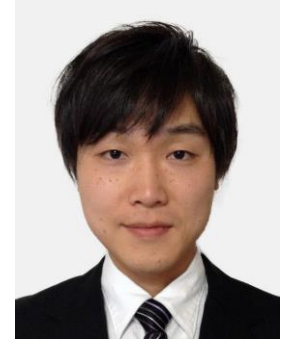


椿野 大輔 Daisuke Tsubakino

名古屋大学大学院工学研究科

航空宇宙工学専攻 講師

Email address: tsubakino@nuae.nagoya-u.ac.jp



【専門】 システム制御理論、階層化最適制御、無限次元システム

1982年、兵庫県生まれ：県立生野高等学校卒業

2005年3月 名古屋大学工学部機械・航空工学科 卒業(早川義一 教授・藤本健治 助教授)

2007年3月 東京大学大学院工学系研究科航空宇宙工学専攻 修士課程 修了(藤井孝藏 教授)

2011年3月 東京大学大学院情報理工学系研究科システム情報学専攻 博士課程 修了
博士(情報理工学) (原辰次 教授)

2011年4月-15年9月 北海道大学大学院情報科学研究科システム情報科学専攻 助教

2013年11月-14年8月 カリフォルニア大学サンディエゴ校 Visiting Scholar

2015年10月 名古屋大学大学院工学研究科航空宇宙工学専攻 講師

【プロジェクト、官公庁委員、編集委員など】

計測自動制御学会 制御部門 非線形現象の特徴化に基づく制御理論調査研究会 幹事 (2016, 2017)

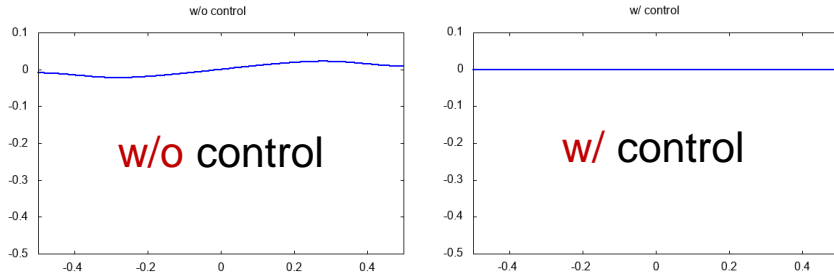
計測自動制御学会 制御部門 制御理論部会 委員 (2015, 2016)

【受賞】2009年度計測自動制御学会学会賞 論文賞, 2009年度計測自動制御学会学術奨励賞

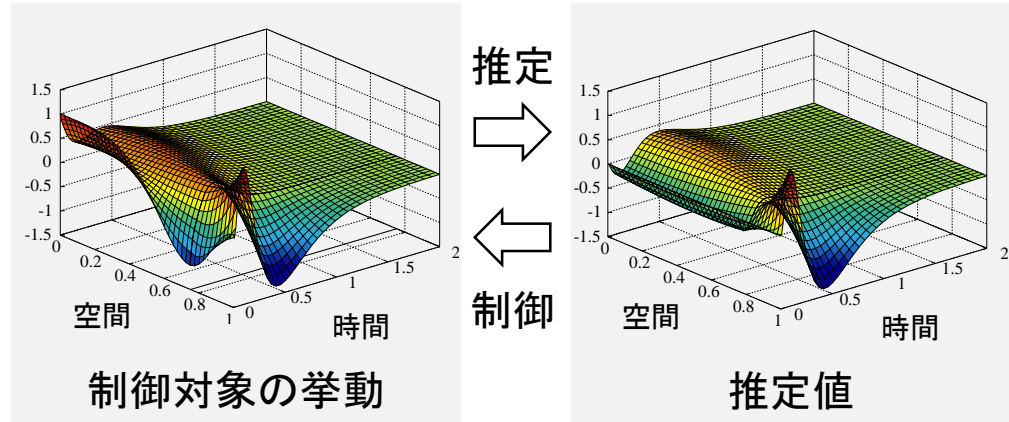
【趣味】ギター

主な研究テーマと成果

1. 連続体ダイナミクスへのフィードバック制御と状態推定

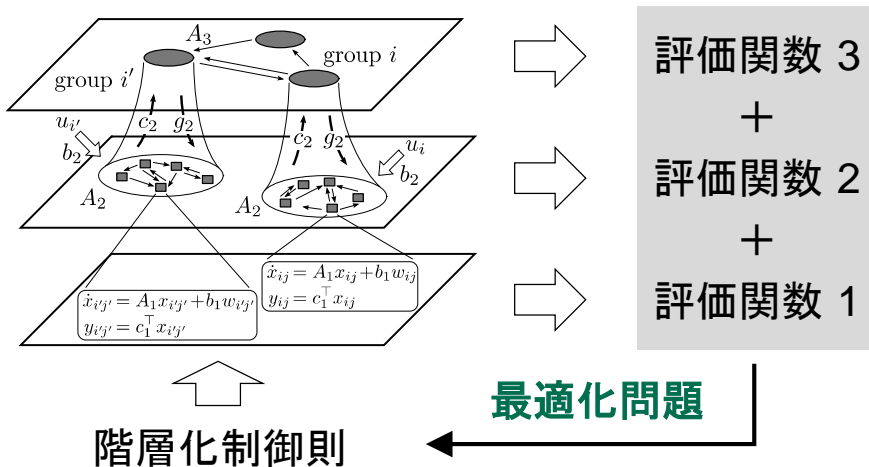


矩形容器内液体スロッシングの制振制御



拡散場に対する境界値観測・境界値制御による
逐次推定値ベースのフィードバック制御

2. 大規模システムの階層化最適制御

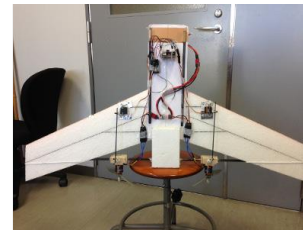


* 計測自動制御学会論文集, 49-2, 2013

3. 移動体の自律的な運動制御



小型自律移動ロボットの相互協調による衝突回避



制御工学を主体に設計した
Tail-sitter 型固定翼無人航空機
の技術実証試作機