

研究業績リスト (2009.4.15 現在)

1. 学位論文

- [1] 修士論文「フレキシブルマイクロアクチュエータの先端位置追従制御系設計に関する研究」, 岐阜大学, 1996.
- [2] 博士論文「圧電素子を用いたスマート柔軟梁とその応用に関する研究」, 岐阜大学, 2003.

2. 学術論文 (査読あり)

- [1] Sasaki, M., and M. Okugawa,
"Motion Control of a Piezopolymer Bimorph Flexible Microactuator,"
J. Robotics and Mechatronics, Vol. 7, No. 6, pp. 467-473, 1995.12
- [2] 奥川雅之, 佐々木実,
「オブザーバを用いた圧電アクチュエータのマルチセンシング法」,
日本 AEM 学会誌, Vol. 6, No. 1, pp. 50-55, 1998.3
- [3] 奥川雅之, 佐々木実,
「LQG/LTR 法によるフレキシブルマイクロアクチュエータのロバスト運動制御」,
日本機械学会論文集 (C 編), Vol. 63, No. 616, pp. 4272-4277, 1997.12
- [4] 佐々木実, 小林義光, 奥川雅之, 堀康郎,
「電流と磁束を用いた磁気浮上系の外乱補償」,
日本 AEM 学会誌, Vol. 9, No. 3, pp. 349-357, 2001.9
- [5] M. Okugawa and M. Sasaki,
"System Identification and Controller Design of a Self-Sensing Piezoelectric Cantilever Structure,"
Journal of Intelligent Material Systems and Structures, Vol. 13, No. 4, pp. 241-252, 2002. 4
- [6] 奥川雅之, 堀康郎,
「圧電素子を用いたスマート柔軟片持ち梁の自己調整問題」,
日本機械学会論文集 (C 編), Vol. 69, No. 680, pp. 858-865, 2003.4
- [7] 奥川雅之, 田口敏紀, 堀康郎
「スマート片持ち梁を利用した無重力空間における質量測定法の検討」,
日本 AEM 学会誌, Vol. 11, No. 2, pp. 94-99, 2003.6
- [8] 奥川雅之, 江川幸一,
「ボルト緩み検知のための圧電素子を用いたスマートワッシャの検討」,
非破壊検査, Vol. 52, No. 9, pp. 511-516, 2003.9
- [9] 高木清志, 佐藤宏司, 西郷宗玄, 奥川雅之, 「金属コア入り圧電ファイバ埋め込み型スマート構造の損傷推定を伴うゲインスケジュールド制御」,
日本機械学会論文集 (C 編), Vol. 72, No. 714, pp. 363-370, 2006.2
- [10] 奥川雅之, 田中亨, 「部分空間同定法を導入したスマートワッシャによるボルト締結体の緩み検知とその温度特性評価」,
日本機械学会論文集 (A 編), Vol. 72, No. 724, pp. 1928-1934, 2006.12
- [11] 奥川雅之, 「ものづくりリテラシー教育と制御工学」,
計測と制御, Vol. 46, No. 9, pp. 697-700, 2007.9
- [12] 奥川雅之, 山本恵央, 「レスキュークローラ工作セットの開発」,
日本機械学会誌, Vol. 110, No. 1066, pp. 670-671, 2007.9
- [13] 田中亨, 奥川雅之, 「スーパーバイザを適用したスマートワッシャによるボルト締結体の緩み検知」,
日本機械学会論文集 (C 編), Vol. 74, No. 747, pp. 2669-2676, 2008.11

3. 学術論文（査読なし）

- [1] 奥川雅之,
「参加チームの事例紹介：引き込み式救出法を再現したレスキューロボット MG-R2 の評価」,
知能と情報, Vol. 18, No. 1, pp. 43-44, 2006.
- [2] 金田裕忠, 奥川雅之,
「レスキューロボットコンテストシーズの紹介」,
知能と情報, Vol. 18, No. 1, pp. 50-54, 2006.
- [3] 沖俊任, 奥川雅之,
「レスコンの遠隔操縦技術」,
知能と情報, Vol. 18, No. 1, pp. 21-26, 2006.
- [4] 奥川雅之, 山本恵央,
「レスキュークローラ工作セットの開発」,
日本機械学会誌, Vol. 110, No. 1066, pp. 670-671, 2007.

4. 学術論文（学内査読あり）

- [1] 奥川雅之,
「圧電素子に関連したスマート材料・構造物の研究動向」,
岐阜工業高等専門学校紀要, No. 35, pp. 129-134, 2000.
- [2] 奥川雅之, 土田康二,
「吊り荷状態変化を考慮した自動搬送クレーンのロバスト制御」,
岐阜工業高等専門学校紀要, No. 37, pp. 31-36, 2002.
- [3] 奥川雅之, 西脇省吾
「部分空間法を用いたツインロータシステムのシステム同定」,
岐阜工業高等専門学校紀要, No. 37, pp. 37-44, 2002.

5. 国際会議論文

- [1] Okugawa, M., M. Sasaki, K. Suzuki, M. Ishihara,
"Optimal Force Tracking Control of a Piezoelectric High-polymer Actuator,"
Proceedings of the 5th International Conference on Adaptive Structures, Sendai, Japan, pp. 602-611, 1994.
- [2] Okugawa, M., M. Sasaki,
"Controller Design Method of a Flexible Micro-Manipulator,"
Proceedings of the International Symposium on Microsystem Intelligent Materials and Robots, Sendai, Japan,
pp. 71-74, 1995.
- [3] Okugawa, M., M. Sasaki and F. Fujisawa,
"Robust Motion Control of a Flexible Micro-Actuator using \mathcal{H}_∞ Control Method,"
Proceedings of the 11th Korea Automatic Control Conference, Korea, pp. 397-400, 1996.
- [4] Okugawa, M. and M. Sasaki,
"System Identification and Controller Design of a Self-Sensing Piezoelectric Cantilever Structure,"
Proceedings of the SPIE Smart Structures and Materials 2001: Modeling, Signal Processing, and Control in
Smart Structures, Vol. 4326, pp. 34-45, 2001.
- [5] Kameyama, T., K. Taketomi, M. Okugawa, T. Deguchi, R. Shibata, T. Usui, T. Suzuki and M. Kosaki,
"Implementation of Engineering Education using Multi-media Classroom - Case of Gifu National College of
Technology -,"
Proceedings of the 2nd International Conference on Information Technology Based Higher Education and
Training, Kumamoto, Japan July 4-6, pp. 296-301, 2001

- [6] Okugawa, M., T. Kameyama, K. Taketomi, T. Deguchi, R. Shibata, T. Usui, T. Suzuki and M. Kosaki, “*Introduction of Multi-Media Engineering Education (Classrooms in Gifu National College of Technology)*,” Proceedings of the 2nd International Conference on Information Technology Based Higher Education and Training, Kumamoto, Japan July 4-6, pp. 340-345, 2001
- [7] Kobayashi, Y., M. Sasaki, M. Okugawa, Y. Hori and Y. Takenaka, “*Position-Sensorless Control of Magnetic Levitation using Current Magnetic Flux*,” Proceedings of the The 5th International Conference on Motion and Vibration Control, Vol. 1, pp. 317-322, 2000.
- [8] Okugawa, M. and K. Egawa, “*A Detection Method of Bolt Loosening – with eyes of maintenance inspection –*,” Proceedings of the 3rd World Conference on Structural Control, Vol. 3, pp. 673-678, 2002
- [9] Okugawa, M., “*Bolt Loosening Detection Method by Using Smart Washer Adopted 4SID*,” Proceedings of the 12th AIAA/ASME/AHS Adaptive Structures Conference, Paper No. 2004-1981, 2004.
- [10] Okugawa, M. and M. Ono, “*Detection of Contact Position for Smart Inflatable Tube*,” Proc. The 4th International Symposium on Advanced Fluid information/The 1st International Symposium on Transdisciplinary Fluid integration, pp. 267-272, 2004.
- [11] M. Okugawa, Y. Kawai, H. Fujimura, S. Ogasawara, and S. Hashimoto, “*Search Activities Support System in Disaster for Family by Using Symbiosis Type Rescue Robot*,” Proceedings of the 36th International Symposium on Robotics CD-ROM, TU316, 2005.
- [12] M. Okugawa and T. Tanaka, “*Effect on Detection Sensitivity for Smart Washer Configuration, and Ambient Temperature Characteristics on Bolted Joint*,” Proc. SPIE Smart Structures and Materials/Nondestructive Evaluation and Health Monitoring 2007: Health Monitoring of Structural and Biological Systems, Vol. 6532-39, 2007.
- [13] M. Okugawa and T. Tanaka, Adopting Supervisor for Bolt Loosening Detection by Using Smart Washer Proceedings of SMASIS08 ASME Conference on Smart Materials, Adaptive Structures and Intelligent Systems, Paper No. 2008-481, 2008.

6. 特許

- [1] 特願 2003-298231 , ボルト緩み検知用ワッシャ
- [2] 特願 2004-360236 , 災害救助ロボット , 及び災害救助支援システム

7. 解説

- [1] 奥川雅之, 「 CAE による構造系と制御系の同時最適設計 スマート構造への適用 」, サイバネットシステム, CAE のあるものづくり, pp. 10-11, 2005.

8. 報告書他

- [1] 奥川雅之, 佐藤正浩, 「 部分空間同定法を用いた機械振動系のパラメータ同定 」, 技術教育・研究報告, Vol. 1, pp. 41-44. 2001.
- [2] 浅野千幸, 奥川雅之, 「 インターフォン型レスキューロボットの開発 」, ソフトピア共同研究報告書, Vol. 9, 2005.

- [3] 奥川雅之, IT 戦略企画室,
「新教育電算システムの導入報告」,
岐阜工業高等専門学校情報処理・研究報告, No. 34, pp. 101-104, 2007.
- [4] 奥川雅之, 出口利憲, 遠藤登, ものづくりリテラシー教育研究会,
「もの作りリテラシー教育を目的としたロボット技術教育教材」,
岐阜工業高等専門学校情報処理・研究報告, No. 34, pp. 31-36, 2007.
- [5] 奥川雅之,
「創発的なものづくりリテラシー教育活動」,
現代 GP 活動成果報告書, 2008.
- [6] 奥川雅之,
「ロボット構造材料応用を目指したカーボンナノチューブベース知的骨構造システムの検討」,
科学研究費補助金(基盤研究(C))研究成果報告書, 課題番号 18560262, 2008.

9. 特許

- [1] 特願 2003-298231, ボルト緩み検知用ワッシャ
- [2] 特願 2004-360236, 災害救助ロボット, 及び災害救助支援システム

10. 学術論文(国内講演会発表論文)

- [1] 奥川雅之, 佐々木実, 鈴木謙吾, 石原正順,
「高分子圧電素子アクチュエータの追従制御」,
日本機械学会東海支部岐阜地区講演会講演論文集, No. 943-2, pp. 25-26, 1994.
- [2] 奥川雅之, 佐々木実,
「フレキシブルマイクロロニピューレータの制御」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演論文集, No. 95-17, Vol. A, pp.133-136, 1995.
- [3] 奥川雅之, 佐々木実,
「ロバスト性を考慮したフレキシブルマイクロアクチュエータの運動制御」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演論文集, No. 96-5(1), Vol.B, pp.717-720, 1996.
- [4] 奥川雅之, 佐々木実,
「 H_{∞} 制御によるフレキシブルマイクロアクチュエータのロバストモーションコントロール」,
第 39 回自動制御連合講演会前刷, pp.167-168, 1996.
- [5] 奥川雅之, 佐々木実,
「オブザーバを用いた圧電アクチュエータのマルチセンシング法」,
第 9 回「電磁力関連のダイナミクス」シンポジウム講演論文集, pp.279-282, 1997.
- [6] 奥川雅之, 佐々木実,
「部分空間同定法を用いた分布定数系のモード特性値同定」,
第 37 回計測自動制御学会学術講演会予稿集, Vol. II, pp. 503-504, 1998.
- [7] 奥川雅之, 西脇省吾,
「部分空間法による MIMO 干渉系のシステム同定」,
第 43 回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 141-142, 1999.
- [8] 奥川雅之,
「スマート材料と情報処理」,
情報処理教育研究発表会論文集, Vol. 19, pp. 130-132, 1999.

- [9] 奥川雅之,
「圧電素子で構成される片持ち梁の振動制御におけるセルフセンシング問題」,
第15回宇宙構造・材料シンポジウム講演後刷集, pp. 60-63, 2000.
- [10] 奥川雅之, 佐々木実,
「オブザーバ理論を適用したパイモルフ圧電素子アクチュエータのセルフセンシング問題」,
日本機械学会年次大会講演論文集, No.00-1, Vol. I, pp. 61-62, 2000.
- [11] 奥川雅之, 佐々木実,
「圧電素子を用いたセルフセンシング梁構造のシステム同定と制御系設計」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演会講演論文集 (CD-ROM), 729, 2000.
- [12] 奥川雅之,
「自己調整を目指した梁構造物のスマート化」,
第16回宇宙構造・材料シンポジウム講演後刷集, pp. 174-179, 2000.
- [13] 奥川雅之, 原幸人, 佐々木実,
「スマート化された柔軟梁に対する部分空間同定法の適用」,
第45回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 375-376, 2001.
- [14] 奥川雅之, 佐々木実,
「離散的な構造変化を想定した梁構造物のシステム同定と振動制御」,
第7回日本機械学会「運動と振動の制御」シンポジウム講演論文集, pp. 253-254, 2001.
- [15] 奥川雅之, 佐々木実,
「自己調整機能を有したスマート柔構造物の振動制御」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演会講演論文集 (CD-ROM), 424, 2001.
- [16] 奥川雅之, 前田裕司, 佐々木実,
「直達項を有するスマート構造物の制御系設計」,
第17回宇宙構造・材料シンポジウム講演後刷集, pp. 41-44, 2001.
- [17] Okugawa, M., H. Maeda,
“*Smart Structure with Self-Maintenance for the Characteristics Variation,*”
SICE Annual Conference 2002 CD-ROM Proceedings, Paper No. 0618, pp. 444-449, 2002.
- [18] 奥川雅之, 前田裕司, 佐々木実.
「部分空間同定法と制御系切換を適用したスマート構造物の自己調整問題 – ゲインスケジュールド制御系による切換制御の検討 –」,
Dynamics and Design Conference 2002, Paper No. 507, 2002.
- [19] 奥川雅之,
「圧電素子を用いたインフレータブル構造物の振動制御」,
第18回宇宙構造・材料シンポジウム講演後刷集, pp. 101-104, 2002.
- [20] 奥川雅之, 桐山晃
「悪路走破性を考慮した情報収集型レスキューロボットの開発」,
第47回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 241-242, 2003.
- [21] 奥川雅之, 江川幸一,
「圧電素子を用いたスマートワッシャによるボルト締結体の緩み検知」,
日本機械学会年次大会講演論文集, Vol. VI, pp. 89-90, 2003.
- [22] 奥川雅之,
「部分空間同定法を適用したスマートワッシャによるボルト緩み検知法」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演会講演論文集 (CD-ROM), 603, 2003.

- [23] 奥川雅之,
「スマートワッシャによるボルト締結体の緩み検知」,
第2回評価・診断に関するシンポジウム講演論文集, pp. 63-68, 2003.
- [24] 奥川雅之, 金田忠裕, 大須賀公一,
「レスコンシーズの概要と将来」,
第48回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 567-568, 2004.
- [25] 奥川雅之, 田中亨, 宮地雄司,
「レスコンシーズ美濃版に関する評価および考察」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演論文集 CD-ROM, Paper No. 1P1-H-23, 2004.
- [26] 奥川雅之, 三宅英介, 藤村甫
「情報収集型レスキューロボット「Baby II」における自己復帰メカニズム」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演論文集 CD-ROM, Paper No. 2P2-H-41, 2004.
- [27] 奥川雅之,
「ボルト緩み検知用スマートワッシャにおける諸寸法に関する実験的検証」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演会講演論文集 (CD-ROM), 557, 2004.
- [28] 奥川雅之, 宮田剛,
「パラメータ変動モデルを利用したスマート柔軟梁におけるヘルスマonitoring」,
第3回評価・診断に関するシンポジウム講演論文集, pp. 12-17, 2004.
- [29] 奥川雅之, レスキューロボットコンテスト実行委員会,
「次世代レスコンロボットシステム」,
第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 CD-ROM, 3B1-4, 2004.
- [30] 奥川雅之, レスキューロボットコンテストシーズ実行委員会,
「レスキューロボットコンテストシーズとは何か」,
第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 CD-ROM, 3F3-1, 2004.
- [31] 奥川雅之, 宮地雄司, 古田雄大,
「レスキューロボット工作キット「R2」の概要とその効果」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演論文集 CD-ROM, Paper No. 1P2-S-076, 2005.
- [32] 奥川雅之,
「スマート構造システムの実用化に関する展望」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演会講演論文集 (CD-ROM), 710, 2005.
- [33] 奥川雅之,
「パラメータ変動モデルを利用したスマートボードの故障状態モニタリング」,
第9回日本機械学会「運動と振動の制御」シンポジウム講演論文集, pp. 282-287, 2005.
- [34] 奥川雅之, 白井敏男, 河村隆雄,
「創発的ものづくりリテラシー教育活動」,
第6回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会論文集, pp. 245-246, 2005.
- [35] 奥川雅之,
「レスキューロボットコンテスト実行委員会」,
次世代レスコンロボットシステムの概要と評価, 第6回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演
会論文集, pp. 1033-1034, 2005.
- [36] 奥川雅之, 森貴彦, ものづくりリテラシー教育研究会,
「創発的ものづくりリテラシー教育活動による地域貢献」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演論文集 CD-ROM, Paper No. 2A1-B23, 2006.

- [37] 奥川雅之, 大澤淳司,
「スマート構造システムの啓発を目的とした教材開発」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演会講演論文集 (CD-ROM), 635, 2006.
- [38] 奥川雅之,
「創発的なものづくりリテラシー教育活動」,
現代 GP ものづくりリテラシー教育フォーラム概要集, pp. 1-4, 2006.8
- [39] 奥川雅之,
「レスコンシーズの紹介とレスキューロボット工作キットの開発」,
現代 GP ものづくりリテラシー教育フォーラム概要集, pp. 13-14, 2006.8
- [40] 奥川雅之, ものづくりリテラシー教育研究会,
「創発的なものづくりリテラシー教育活動報告」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2006 論文集 DVD, pp. 1217-1218, 2006
- [41] 奥川雅之, レスキューロボットコンテスト実行委員会,
「第6回レスキューロボットコンテストにおける無線 LAN システムの評価」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2006 論文集 DVD, pp. 292-293, 2006.
- [42] 奥川雅之, レスキューロボットコンテストシーズ実行委員会,
「レスコンシーズジャンボリー in Gifu の報告とその効果」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2006 論文集 DVD, pp. 1205-1206, 2006.
- [43] 奥川雅之,
「創発的なものづくりリテラシー教育活動 -マイコン教材によるロボット技術 (RT) の啓発を目的とした地域貢献-」,
日本工学教育協会年次大会, pp. 734-735, 2007.
- [44] 奥川雅之,
「レスコンシーズ活動の現状と今後」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2007 論文集 DVD, pp. 459-460, 2007.
- [45] 奥川雅之, 片山雄二, レスキューロボットコンテスト実行委員会,
「レスキューロボットコンテストにおける無線 LAN システム」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2007 論文集 DVD, pp. 145-146, 2007.

11. 学術論文（共著国内講演会発表論文）

- [1] 川福基裕, 佐々木実, 鈴木謙吾, 奥川雅之,
「ニューラルネットワークを用いたフレキシブルアクチュエータの位置制御」,
日本機械学会情報・知能・精密機器部門講演会講演論文集, pp. 41-42, 1995.
- [2] 小林義光, 奥川雅之,
「電磁石を用いたオブザーバ理論による磁気浮上システム的设计に関する研究」,
日本機械学会東海学生会第 28 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp.143-144, 1997.
- [3] 小林義光, 奥川雅之,
「自己検出磁気浮上システムによる非接触把持制御」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演論文集, Vol.A, pp.461-462, 1997.
- [4] 小岩井一茂, 奥川雅之,
「同一次元オブザーバを用いた非接触把持制御」,
日本機械学会東海学生会第 29 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp.61-62, 1998.
- [5] 小岩井一茂, 小林義光, 奥川雅之,
「状態推定器を用いた非接触把持制御」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演論文集 (CD-ROM), 1CIII2-1, 1998.
- [6] 小林義光, 奥川雅之,
「電磁石を用いたスマートセンシング」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演論文集, No.99-7(1), Vol. B, pp. 281-284, 1999.
- [7] 西脇省吾, 奥川雅之,
「部分空間法を用いた MIMO システム同定」,
日本機械学会機械力学・計測制御講演論文集, No. 99-7(1), Vol. A, pp. 597-600, 1999.
- [8] 中山和也, 西脇省吾, 奥川雅之,
「ツインロータシステムにおける部分空間法を用いたシステム同定」,
日本機械学会東海学生会第 30 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 175-176, 1999.
- [9] 土田康二, 奥川雅之,
「自律型移動台車の移動速度トラッキング制御」,
日本機械学会東海学生会第 30 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 187-188, 1999.
- [10] 小林義光, 奥川雅之,
「スマート非接触把持制御系の設計とその問題点」,
日本 AEM 学会第 8 回電磁現象及び電磁力に関するコンファレンス講演論文集, pp. 100-103, 1999.
- [11] 渡邊勇作, 奥川雅之,
「圧電素子を用いた片持ち梁のセルフセンシング問題」,
日本機械学会東海学生会第 31 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 229-230, 2000.
- [12] 喜多淳 奥川雅之,
「ニューラルネットワークを用いた自律型移動ロボットの学習制御」,
日本機械学会東海学生会第 31 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 229-230, 2000.
- [13] 西脇省吾, 奥川雅之,
「ツインロータシステムのシステム同定とホバリング制御」,
第 44 回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 253-254, 2000.
- [14] 土田康二, 奥川雅之,
「吊り荷質量を考慮した搬送クレーンのロバスト振動制御」,
第 44 回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 615-616, 2000.

- [15] 喜多淳 奥川雅之,
「ニューラルネットワークを用いた自律型移動ロボットの学習制御」,
第44回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 443-444, 2000.
- [16] 土田康二, 奥川雅之,
「吊り荷変動に関する自動搬送クレーンのロバスト制御」,
第9回日本機械学会交通・物流部門大会講演論文集, pp. 53-56, 2000.
- [17] 小林義光, 佐々木実, 奥川雅之, 堀康郎,
「電流と磁束を用いた磁気浮上の変位センサレス制御」,
第12回「電磁力関連のダイナミクス」シンポジウム講演論文集, pp. 387-392, 2000.
- [18] 原幸人, 奥川雅之,
「スマート化された柔軟梁に対する部分空間同定法の適用」,
日本機械学会東海学生会第32回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 250-251, 2001.
- [19] 古田一雅, 奥川雅之,
「回転型フレキシブルアームのスマート化による振動制御」,
日本機械学会東海学生会第32回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, p. 166, 2001.
- [20] 前田裕司, 奥川雅之,
「自己調整機能を持つスマート柔構造物の振動制御」,
日本機械学会東海支部岐阜地区講演会論文集, pp. 132-133, 2001.
- [21] 前田裕司, 奥川雅之, 佐々木実,
「自己調整を目的としたスマート構造物の制御系設計」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会論文集, pp. 413-414, 2001.
- [22] 田口敏紀, 奥川雅之,
「特性変化を考慮したスマート柔軟梁の振動制御」,
日本機械学会東海学生会第33回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 224-225, 2002.
- [23] 増永圭二郎, 奥川雅之,
「部分空間同定法による一軸回転自由度系の閉ループシステム同定」,
日本機械学会東海学生会第33回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 264-265, 2002.
- [24] 宮田剛, 奥川雅之,
「歪み出力型セルフセンシングアクチュエーションによるスマート柔軟梁の振動制御」,
日本機械学会東海学生会第33回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 212-213, 2002.
- [25] 前田裕司, 奥川雅之,
「部分空間同定法と制御系切替を適用した自己調整機能を有するスマート柔軟構造物」,
第46回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 25-26, 2002.
- [26] 田口敏紀, 奥川雅之, 前田裕司, 宮田剛,
「特性変化に対する自己調整機能を有するスマートフレキシブルビーム」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 2P1-L06, 2002.
- [27] 江川幸一, 奥川雅之,
「ボルト緩みの一検出法 - 保守検査の観点から -」,
日本機械学会年次大会講演論文集, Vol. VI, pp. 181-182, 2002.
- [28] 田口敏紀, 奥川雅之,
「スマート片持ち梁を利用した無重力空間における質量測定法の検討」,
自動制御連合講演会論文集, pp. 129-132, 2002.

- [29] 前田裕司, 奥川雅之,
「ゲインスケジューリングによるスマート柔軟梁構造の自己調整」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会論文集 (I), pp. 347-348, 2002.
- [30] 桐山晃, 奥川雅之,
「悪路走破性を考慮した情報収集型レスキューロボット」,
日本機械学会東海学生会第 34 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 182-183, 2003.
- [31] 小野倫正, 奥川雅之,
「圧電素子によるインフレータブル構造物の振動制御」,
日本機械学会東海学生会第 34 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 196-197, 2003.
- [32] 荒井一将, 奥川雅之,
「ボルト締結体の緩み検知用スマートワッシャ」,
日本機械学会東海学生会第 34 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 265-266, 2003.
- [33] 小野倫正, 奥川雅之,
「圧電素子によるインフレータブルチューブの振動制御」,
第 47 回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 355-356, 2003.
- [34] 宮田剛, 奥川雅之,
「故障を想定したスマート柔軟梁におけるモデリングの検討」,
第 47 回システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 529-530, 2003.
- [35] 田口敏紀, 桐山晃, 奥川雅之, 三宅英介,
「被災地走破性を考慮した情報収集型レスキューロボットの開発」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 2P2-2F-A3, 2003.
- [36] 小野倫正, 奥川雅之,
「インフレータブルチューブを用いたフレキシブルロボットアームの検討」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 2P2-2F-C5, 2003.
- [37] 宮田剛, 奥川雅之,
「線形パラメータ変動モデルを利用したスマート柔軟梁におけるヘルスマニタリング」,
第 8 回日本機械学会「運動と振動の制御」シンポジウム講演論文集, pp. 121-124, 2003.
- [38] 田中亨, 奥川雅之,
「レスコンシーズ美濃版に関する評価および考察」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 CD-ROM 論文集, pp. 824-825, 2003.
- [39] Taguchi, T. and M. Okugawa
Mass Measurement Method under Weightless Conditions by Using Smart Cantilever Beam
Proc. SICE Annual Conference 2003, on CD-ROM, MAI-4-4, 2003.
- [40] 小野倫正, 奥川雅之,
「圧電フィルムを貼付したインフレータブルチューブの振動特性評価」,
第 47 回宇宙科学技術連合講演会 CD-ROM, pp. 982-985, 2003.
- [41] 木須康一郎, 奥川雅之,
「ボルト緩み検知用スマートワッシャにおける諸寸法および使用形態に関する実験的検証」,
日本機械学会東海学生会第 34 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 169-170, 2004.
- [42] 三宅英介, 奥川雅之,
「情報収集型レスキューロボット「Baby II」の開発」,
日本機械学会東海学生会第 34 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 175-176, 2004.

- [43] 羽根田千佳, 奥川雅之,
「食事支援ロボットののための形状記憶合金を用いたリンク駆動方法の検討」,
日本機械学会東海学生会第 34 回学生員卒業研究発表講演会講演前刷集, pp. 189-190, 2004.
- [44] 小野倫正, 奥川雅之,
「スマートインフレイタブルチューブにおける衝突位置検知」,
第 48 回宇宙科学技術連合講演会 CD-ROM, pp. 982-985, 2004.
- [45] 小野倫正, 奥川雅之,
「人体との接触を考慮したスマートインフレイタブルチューブのセンシング特性評価」,
第 48 回 システム制御情報学会研究発表講演会論文集, pp. 579-580, 2004.
- [46] 小野倫正, 奥川雅之,
「スマートインフレイタブルチューブにおける衝突位置検知」,,
第 4 7 回自動制御連合講演会論文集 CD-ROM, 417, 2004.
- [47] 藤村甫, 河合佑介, 奥川雅之, 小笠原伸, 橋本周司,
「インターフォン型レスキューロボット CR2H の基本コンセプト」,
第 5 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会講演会 CD-ROM, 2B4-1, 2004.
- [48] 岩田侑太郎, 奥川雅之,
「環境温度と寸法に関するスマートワッシャの評価」,
第 5 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会講演会 CD-ROM, 2C1-2, 2004.
- [49] 河合佑介, 奥川雅之,
「情報収集型レスキューロボット「Baby II」における自己復帰メカニズム」,
第 5 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会講演会 CD-ROM, 2B4-2, 2004.
- [50] 宮地雄司, 奥川雅之,
「レスコンシーズ美濃版レスキューロボット工作教室」,
第 5 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会講演会 CD-ROM, 3F3-2, 2004.
- [51] 藤村甫, 河合佑介, 奥川雅之, 小笠原伸, 橋本周司,
「共生型レスキューロボット HoVIT を用いた家庭用災害救助支援システム」,
システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 645/646, 2005.
- [52] 藤村甫, 河合佑介, 奥川雅之, 小笠原伸, 橋本周司,
「共生型レスキューロボット HoVIT の基本性能評価」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会講演論文集 CD-ROM、1P2-S-074, 2005.
- [53] 金田忠裕, 奥川雅之, 土井智晴, 市川貴子, 山本透, 木村哲也, 大西規雄, 堀滋樹, 大須賀公一, 蝶野宏明, 桂智明,
「レスキューロボットコンテストシーズの実現に向けて」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会講演論文集 CD-ROM, 1P2-S-093, 2005.
- [54] 藤村甫, 河合佑介, 奥川雅之, 橋本周司,
「共生型レスキューロボット HoVIT の倒壊家屋内走行性能評価」,
第 6 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演論文集 CD-ROM , pp. 191-192 (2005)
- [55] 大澤淳司, 奥川雅之,
「引き込み式救出法を再現したレスキューロボット MG-R2 の評価」,
第 6 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演論文集, pp. 1041-1042, 2005.
- [56] 古田雄大, 奥川雅之,
「レスキューロボット工作キット R2 を利用したロボット製作教室活動報告」,
第 6 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演論文集, pp. 1049-1050, 2005.

- [57] 田中亨, 奥川雅之,
「ボルト締結体緩み検知用スマートワッシャの実用化」,
第6回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演論文集, pp. 1125-1126, 2005.
- [58] 藤村甫, 古田雄大, 奥川雅之, 橋本周司,
「共生型レスキューロボット HoVIT の倒壊家屋内走行性能評価」,
システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 97-98, 2006.
- [59] 大澤淳司, 奥川雅之,
「スマート構造システムの啓発を目的とした教材開発」,
システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 191-192, 2006.
- [60] 古田雄大, 奥川雅之,
「ものづくりリテラシー教育を目的としたモジュール型ロボット教材」,
システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 93-94, 2006.
- [61] 田中亨, 奥川雅之,
「ボルト締結体緩み検知用スマートワッシャの実用化」,
システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集, pp. 677-678, 2006.
- [62] 藤村甫, 古田雄大, 奥川雅之, 橋本周司,
「共生型レスキューロボット HoVIT の倒壊家屋内走行性能評価」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 2P2-D30, 2006.
- [63] 大澤淳司, 奥川雅之,
「スマート構造システムの啓発を目的とした教材開発」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 2A1-C23, 2006.
- [64] 古田雄大, 奥川雅之,
「ものづくりリテラシー教育を目的としたモジュール型ロボット教材」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 2A1-B25, 2006.
- [65] 田中亨, 奥川雅之,
「ボルト締結体緩み検知用スマートワッシャの実用化」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 CD-ROM 論文集, 1P1-B34, 2006.
- [66] 田中亨, 奥川雅之,
「スマートワッシャの環境温度特性評価と寸法形状の検討」,
第5回 評価・診断に関するシンポジウム, pp. 20-25, 2006.
- [67] 田中亨, 奥川雅之,
「ボルト締結体緩み検知用スマートワッシャの実用化」,
第22回宇宙構造物・材料シンポジウム, pp. 113-116, 2006.
- [68] 大澤淳司, 奥川雅之,
「スマート構造システムのロボット応用」,
日本機械学会機械力学計測制御部門講演会 Dynamics and Design Conference 講演論文集 CD-ROM, 641, 2007.
- [69] 大澤淳司, 奥川雅之,
「創発的なものづくりリテラシー教育活動報告」,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 ROBOMECH2007 講演論文集 CD-ROM, 1A1-G07, 2007.
- [70] 大澤淳司, 奥川雅之,
「知的構造を利用したロボットアームの異常診断」,
日本機械学会機械力学・計測制御部門講演会第6回評価・診断に関するシンポジウム, pp. 20-23, 2007.

- [71] 大澤淳司, 奥川雅之,
「スマート構造を利用したフレキシブルロボットアームの故障診断」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2007, 595-596, 2007.
- [72] 古田雄大, 奥川雅之,
「ホームロボットにおける自律給電システムの検討」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス部門講演会 ROBOMECH2007 講演論文集 CD-ROM,1A1-N02, 2007
- [73] 古田雄大, 奥川雅之,
「ホームロボットにおける自律給電システムの検討」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会講演会 SI2007 論文集 DVD-ROM, pp. 1222-1223,
2007.
- [74] 古田雄大, 高井優介, 奥川雅之,
「創発的なものづくりリテラシー教育活動報告」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会 ROBOMECH2007 講演論文集 (DVD-ROM), (2007), Paper-No.
1A1-N02.
- [75] 田中亨, 奥川雅之,
「スマートワッシャを用いたボルト締結部の自動検査システム」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会 ROBOMECH2007 講演論文集 (DVD-ROM), (2007), Paper-No.
2P1-B10.
- [76] 田中亨, 奥川雅之,
「スマートワッシャによる緩み検知問題に対するスーパーバイザ手法の適用」,
日本機械学会機械力学計測制御部門講演会 Dynamics and Design Conference 講演論文集 (CD-ROM), (2007), Paper-
No. 639.
- [77] 田中亨, 奥川雅之,
「スマートワッシャによる緩み検知に対するスーパーバイザ手法の適用」,
評価診断に関するシンポジウム講演論文集, (2007), pp. 70-73.
- [78] 田中亨, 奥川雅之,
「スマートワッシャによる緩み検知に対するスーパーバイザ手法の適用」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2007 論文集 (DVD-ROM), (2007), pp. 609-610.
- [79] 高井優介, 藤村甫, 奥川雅之, 橋本周司,
「サブクローラを有するレスキューロボットの自律的段差踏破制御」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会 ROBOMECH2007 講演論文集 (DVD-ROM), 2P1-J04, 2007.
- [80] 塚田貴文, 古田雄大, 奥川雅之,
「共生型レスキューロボットホビットの移動軌跡追従制御」,
日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会 ROBOMECH2007 講演論文集 (DVD-ROM), 2P1-J05, 2007.
- [81] 高井優介, 奥川雅之,
「倒立振り子型移動ロボットのモデリングと姿勢安定化」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2007 論文集 DVD, pp. 1224-1225, 2007.
- [82] 塚田貴文, 奥川 雅之, 安積 欣志, 高木 賢太郎, 増田 千利,
「カーボンナノチューブ・PVDF センサの製作および諸特性について」,
計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2007 論文集 DVD, pp. 217-218, 2007.
- [83] 高井優介, 奥川雅之, 人との共生空間における倒立振り子型移動ロボットの姿勢安定化, 日本機械学会ロボティク
スメカトロニクス講演会 ROBOMECH2008 講演論文集 (DVD-ROM), 2P2-D12, 2008.

- [84] 塚田貴文, 奥川 雅之, 安積 欣志, 高木 賢太郎, 増田 千利, ロボット利用を目的とした CNT/PVDF 複合材の製作方法および諸特性について, 日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会 ROBOMECH2008 講演論文集 (DVD-ROM), 1P1-I11, 2008.
- [85] 塚田貴文, 奥川雅之, 安積欣志, 高木賢太郎, 増田千利, 「ロボット利用を目的とした CNT/PVDF 複合材の機械およびセンサ特性について」, 計測自動制御学会 SI2008, pp.287-288,2008.
- [86] 高井優介, 奥川雅之, 倒立振子型移動ロボットのモデリングと姿勢安定化 , 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2008, pp.749-750, 2008. 寺西 大, 土井 智晴, レスコンシーズ安芸版実行委員会, 福祉科学研究会, 奥川 雅之, レスキューロボットコンテスト・シーズジャンボリー 2008 i n KOBE の実施報告, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2008, pp.909-910, 2008.