

システム制御工学	制御理論	非線形力学系理論, 非協調制御理論
----------	------	-------------------



システム制御系	准教授	早川朋久
---------	-----	------

過去の研究実績	現在、注力している研究	今後取り組んでいきたい研究
<ol style="list-style-type: none"> <li>ニューラルネットワークを用いた適応制御手法の構築</li> <li>ヒトに対する全身麻酔制御</li> <li>マルチエージェントシステムのフォーメーション制御</li> <li>確率システムの解析と制御</li> <li>ハイブリッドシステムに対する安定論の開発</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>非協調・非協力システムの動的システム解析と制御：ゲーム的状况を考慮した超スマート社会への適用</li> <li>不確かな周期システムの安定化</li> <li>フラクタル的構造を持つ写像の解析</li> <li>時空間シェアリングシステムのモデル化</li> </ol> <p style="text-align: center;">代表的研究例</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>シェアリングエコノミーの統一的定式化</li> <li>利己的振る舞いの集合体から創発される周期的現象の解析と評価</li> </ol>

これまで主に静的に扱われてきたゲーム的状况を動的場面に拡張・分析し、現在急発展しているデジタル社会の効率化に貢献していきます。特に、新たなパラダイムの創出に貢献できるように、幅広い分野の概念の融合を目指します。