

# 走行クレーンの位置を指定した振れ止め制御

2018 (H30). 10. 9

KMAP (ケーマップ®) 研究会

代表 片柳亮二

KMAP ゲイン最適化法を用いると走行クレーンの振れ止め制御が簡単にできます。

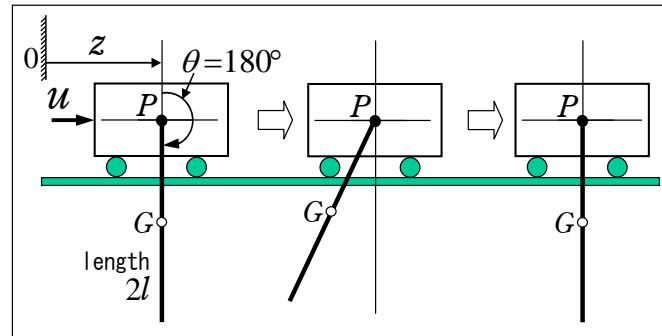


図 1 走行クレーン

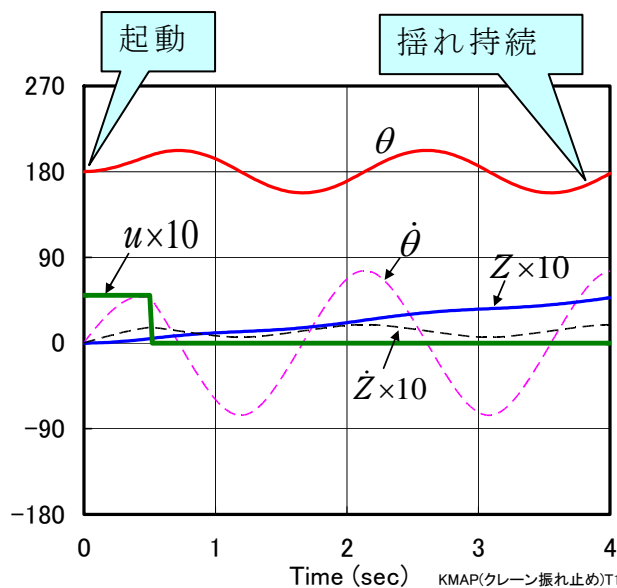


図 2 制御入力  $u$  一定 (制御なし) の場合

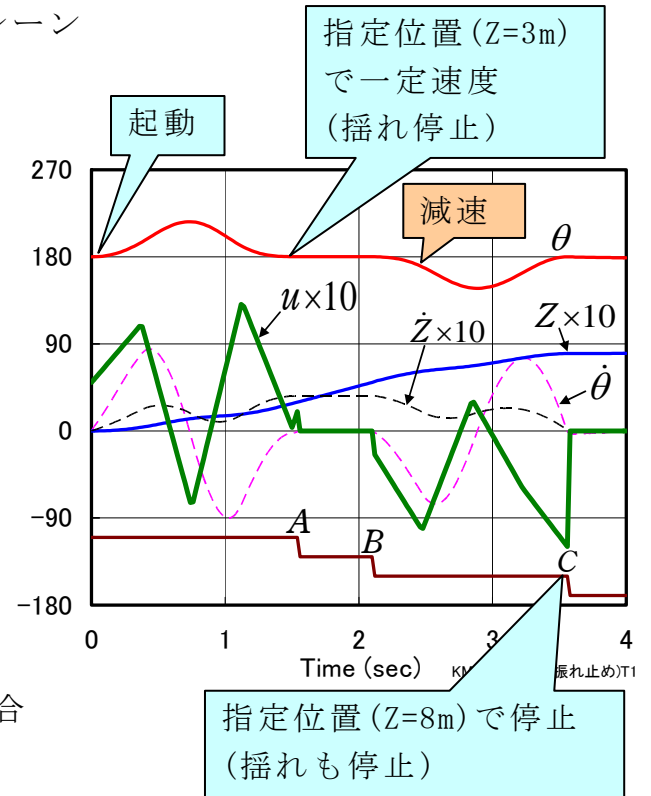


図 3 KMAP ゲイン最適化法の結果

## 参考文献

- 1) 片柳亮二：KMAP ゲイン最適化による多目的制御設計，産業図書，2018.
- 2) <http://r-katayanagi.air-nifty.com/>

〔解析ソフトウェア KMAP のご利用につきましては、下記にご連絡ください。〕  
KMAP 研究会：(E-mail) qyq00437@nifty.com

以上