

Publications (2015/02/12 revised)

**If you are interested in our papers, I hope you will send e-mail to me.
e-mail: totty.iwata@aist.go.jp**

Journal-English : refereed (27 items)

27. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, K. Machita, T. Kawauchi, S. Ota, Y. Fukuhara, T. Hiroshima, K. Tokita, T. Takahashi, S. Horiuchi, Y. Takahashi: "Demonstration Experiments of Remote Synchronization System of Onboard Crystal Oscillator Using MICHIBIKI", *Navigation*, Vol. 60, No. 2, pp. 133-142, 2013.
26. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, K. Machita and Y. Abei: "Remote Synchronization Experiments for Quasi-Zenith Satellite System Using Multiple Navigation Signals as Feedback Control," *International Journal of Navigation and Observation*, Volume 2011.
25. **T. Iwata**, T. Suzuyama, M. Imae and Y. Hashibe: "Remote Synchronization Experiments for Quasi-Zenith Satellite System Using Current Geostationary Satellites," *International Journal of Navigation and Observation*, Volume 2010.
24. **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama, Y. Hashibe, S. Fukushima, A. Iwasaki, K. Kokubu, F. Tappero and A. G. Dempster: "Remote Synchronization Simulation of Onboard Crystal Oscillator for QZSS Using L1/L2/L5 Signals for Error Adjustment," *International Journal of Navigation and Observation*, Volume 2008.
23. **T. Iwata**, Y. Kawasaki, M. Imae, T. Suzuyama, T. Matsuzawa, S. Fukushima, Y. Hashibe, N. Takasaki, K. Kokubu, A. Iwasaki, F. Tappero, A. Dempster and Y. Takahashi: "Remote Synchronization System of Quasi-Zenith Satellites Using Multiple Positioning Signals for Feedback Control," *Navigation*, Vol. 54, No. 2, pp. 99-108, 2007.
22. **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama, H. Muramkami, Y. Kawasaki, N. Takasaki, A. Iwasaki, F. Tappero and A. Dempster: "Simulation and Ground Experiments of Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillator of Quasi-Zenith Satellite," *Navigation*, Vol. 53, No. 4, pp. 231-235, 2006.
21. F. Tappero, A. Dempster, **T. Iwata**, M. Imae, T. Ikegami, Y. Fukuyama, K. Hagimoto and A. Iwasaki: "Proposal for a Novel Remote Synchronization System for the On-Board Crystal Oscillator of the Quasi-Zenith Satellite System," *Navigation*, Vol. 53, No. 4, pp. 219-229, 2006.
20. K. Machida and **T. Iwata**: "Development of Space Environment Preservation System Using Robot," *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 18, No. 1, pp. 67-75, 2006.
19. **T. Iwata**, Y. Takeda, Y. Komoda, A. Ogawa and H. Murakami: "Development of Solar Paddle Actuators for Small Satellites Using Shape Memory Alloy," *Transactions of the Japan Society for Aeronautical and Space Sciences, Space Technology Japan*, Vol. 2, pp. 7-12, 2004.
18. F. Ozaki; K. Machida; J. Oaki; and **T. Iwata**: "Robot control strategy for in-orbit assembly of a micro satellite," *Advanced Robotics*, Vol. 18, pp. 199-222, 2004.
17. **T. Iwata**, Y. Motomura and K. Machida: "Satellite Malfunction Analysis Using Knowledge-based Approach," *Transactions of the Japan Society for Aeronautical and Space Sciences, Space Technology Japan*, Vol. 1, pp. 1-8, 2003.
16. S. Nishida, T. Takegai, Y. Ohi, K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Prototype of an end-effector for a space inspection robot," *Advanced Robotics*,

Vol. 15 No. 3 pp. 279-285, 2001.

15. **T. Iwata** and H. Murakami: "Moving Method of Space Robot Pushing Walls," *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 12, No. 4, pp. 334-342, 2000.

14. **T. Iwata** and H. Murakami: "Experiments on Space Robot Motion Control Using Genetic Algorithm," *Space Forum*, Vol. 6, No. 1-4, pp. 381-388, 2000.

13. **T. Iwata**, S. Ueno and H. Murakami: "Experiments on Space Robot Arm Path Planning Using the Sensors Database, Part II," *Journal of Guidance, Control and Dynamics*, Vol. 23, No.4, pp.739-742, 2000.

12. **T. Iwata**, K. Kodama, F. Numajiri and H. Murakami: "Experiments on Space Robot Arm Path Planning Using the Sensors Database," *Journal of Guidance, Control and Dynamics*, Vol. 22, No.4, pp.573-578, 1999.

11. **T. Iwata**, H. Murakami, K. Kodama, F. Numajiri and T. Suzuki: "Simultaneous Control Experiment of Orientation and Arm Position of Space Robot Using Drop Shaft," *Transactions of the Japan Society for Aeronautical and Space Science*, Vol. 41, No. 528, pp. 46-53, 1998.

10. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "Adaptive Control Using Resolved Acceleration Scheme for Flying Robot," *Transactions of the Japan Society for Aeronautical and Space Science*, Vol. 38, No. 122, pp. 46-53, 1996.

9. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**, Y. Fukuda and H. Toriu: "Sensor-based Proximity Operation of an Astronaut Reference Flying Robot," *Advanced Robotics*, Vol. 9, No. 6. pp. 653-673, 1995.

8. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Space Robotics researches at Electrotechnical Laboratory," *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.6, No. 5, pp. 402-407, 1994.

7. Y. Toda, **T. Iwata**, K. Machida, S. Otsuka, H. Toriu and Y. Shinomiya: "Development of Flying Telerobot Model for Ground Experiments," *Journal of Space Technology and Science*, Vol. 8, No. 2, pp. 15-22.

6. K. Machida, Y. Toda, **T. Iwata** and T. Komatsu: "Smart End Effector for Dexterous Manipulation in Space," *Journal of Guidance, Control and Dynamics*, Vol. 15, No.1, pp.710-16, 1992.

5. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Graphic-Simulator-Augmented Teleoperation System for Space Application," *Journal of Spacecraft and Rockets*, Vol. 27, No. 1, pp. 64-69.1990.

4. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "Brake Materials for Space Actuators," *Japanese Journal of Tribology*, Vol. 34, No. 10, pp. 1185-1198,1989.

3. Y. Toda, **T. Iwata**, K. Machida: "A Study on Space Robotics for Extra-Vehicular Activity," *Journal of Space Technology and Science*, Vol. 5, No. 1, pp. 29-39.

2. **T. Iwata**, K. Machida, M. Kawada, Y. Toda, A. Sasaki, H. Marumo, N. Kawashima, T. Nishioka and T. Honda: "Lubrication Method and Durability of Gears for Space Application," *Japanese Journal of Tribology*, Vol. 34, No. 4, pp. 427-439, 1989.

1. **T. Iwata**, K. Machida, M. Kawada, A. Sasaki, H. Marumo, N. Kawashima, T. Nishioka and T. Honda: "Friction and Wear Characteristics of Hardened Gear Materials for Space Applications," *Japanese Journal of Tribology*, Vol. 34, No. 1, pp.37-51, 1987.

Journal-English : not refereed (4 items)

4. F. Tappero, A. Dempster and **T. Iwata**: "SBAS with Ground Based Atomic Reference Station," *Location*, Vol. 2, issue 1, pp. 46-48, 2007.

3. F. Tappero, A. Dempster and **T. Iwata**: "Space-based positioning system

with no onboard atomic clocks," *Coordinates*, Vol. 2, issue 6, pp. 26-28, 2006.

2. **T. Iwata**, K. Kodama, F. Numajiri, H. Murakami: "Experiment on Robotic Motion Using Drop Shaft," *Strengthening Cooperation in the 21st Century* (Vol. 91, *Advances in the Astronautical Sciences*), pp. 939-948, 1996.

1. K. Machida, Y. Toda, **T. Iwata**, K. Nakayama, K. Tsuchiya, M. Inoue, K. Yamada and K. Tanaka: "Research and Development of a Small-Sized Space Manipulator," *Space Exploitation and Utilization* (Vol. 60, *Advances in the Astronautical Sciences*), pp. 481-492, 1986.

Journal-Japanese: refereed (17 items)

17. 町田, 岩田, 戸田, 西田, 大井, 杉田: "衛星と軌道を保全する仕組みを持たせた宇宙環境保全システムの研究", *日本航空宇宙学会論文集*, Vol. 52, No. 605, pp. 249-256, 2004.
16. 村上, 岩田, 町田: "カーボンナノチューブを用いた宇宙用真空計の試作", *真空*, Vol. 44, No. 7, pp. 671-674, 2001.
15. 福田, 松日楽, 戸田, 町田, 岩田: "双腕を有する宇宙ロボットによるトラス構造物上のロコモーション", *日本ロボット学会誌*, Vol. 17, No. 1, pp. 140-146, 1999.
14. 町田, 平井, 脇田, 岩田, 荻本, 木多見, 氏家: "超遠距離ロボットによる宇宙構造物組立に関する実験的研究", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 46, No. 528, pp. 46-55, 1998.
13. 岩田, 村上, 樹神, 沼尻, 鈴木: "落下施設を使った宇宙ロボットの腕・姿勢同時制御実験", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 45, No. 527, pp. 705-712, 1997.
12. 岩田, 樹神, 沼尻, 菊田, 村上: "落下施設を使ったロボットの運動実験", *日本ロボット学会誌*, Vol. 13, No. 8, pp. 1206-1209, 1995.
11. 岩田, 町田, 戸田: "浮遊物体捕捉マヌーバに用いる自由飛行型ロボットの統一的制御", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 43, No. 502, pp. 634-640, 1995.
10. 町田, 戸田, 岩田, 飯倉, 小松: "3自由度パラレル機構と宇宙用スマート効果器への応用", *日本ロボット学会誌*, Vol. 12, No. 1, pp. 105-111, 1994.
9. 戸田, 岩田, 町田, 大塚, 福田, 鳥生: "宇宙用自由飛行テレロボットの研究 —地上実験モデルの試作—", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 40, No. 467, pp. 652-659, 1992.
8. 岩田, 戸田, 町田: "双腕飛行ロボットの協調制御による近接マヌーバ", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 39, No. 453, pp. 513-521, 1991.
7. 岩田, 町田, 戸田: "宇宙用アクチュエータのブレーキ材料", *トライボロジスト*, Vol. 34, No. 10, pp. 757-764, 1989.
6. 岩田, 町田, 川田, 戸田, 佐々木, 丸茂, 川島, 西岡, 本田: "宇宙用歯車の潤滑法と耐久性", *トライボロジスト*, Vol. 34, No. 4, pp. 265-272, 1989.
5. 岩田, 町田, 川田, 佐々木, 丸茂, 川島, 西岡, 本田: "宇宙用硬化歯車材料の摩擦・摩耗特性", *トライボロジスト*, Vol. 34, No. 1, pp. 28-35, 1989.
4. 町田, 岩田, 川田, 戸田, 堀, 栗田, 本田: "宇宙用大形マニピュレータのアクチュエータの試作研究", *日本精密工学会誌*, Vol. 54, No. 10, pp. 1891-1896, 1989.
3. 戸田, 町田, 岩田, 川田: "宇宙用マスタ・スレーブ・マニピュレータ・システムの開発", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 35, No. 406, pp. 546-553, 1987.
2. 戸田, 町田, 岩田, 井上, 山田, 田中: "宇宙用小型マニピュレータの試作研究", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 35, No. 401, pp. 294-302, 1987.
1. 岩田, 町田, 戸田: "スペースマニピュレータ用ハーモニックドライブアクチュエータの開発", *日本航空宇宙学会誌*, Vol. 34, No. 395, pp. 652-660, 1986.

Journal-Japanese: requested (8 items)

8. 岩田, 中村, 小島, 関口, 岩男, 飯島, 船木, 横塚: "中分解能地球観測衛星データの即時配

- 信”, 電子情報通信学会誌, Vol. 97, No. 9, pp. 793-798, 2014.
7. 岩田: “擬似時計技術の概要と成果”, 日本航空宇宙学会誌, Vol. 62, No. 1, pp. 6-11, 2013.
 6. 岩田: “太陽発電衛星の組立法と構造”, 真空, Vol. 51, No. 8, pp. 535-541, 2008.
 5. 岩田: “無重力環境から見た宇宙太陽発電計画”, 平成15年度 JSUP 宇宙環境利用の展望, pp. 1-15, 2004.
 4. 岩田: “AMBAC[Active Mass Balance Auto Control (system)] - 手足の運動を利用した方向制御機能-”, 計測と制御, Vol. 43, No. 1, pp.8-9, 2004.
 3. 岩田: “無重力に起因する宇宙機の不具合”, 平成13年度 JSUP 宇宙環境利用の展望, pp. 76-85, 2002.
 2. 岩田: “理工学分野における宇宙環境利用の経過と展望”, 平成12年度 JSUP 宇宙環境利用の展望, 2001.
 1. 岩田: “落下実験施設を使った非ホロノミック系制御実験”, 計測と制御, Vol. 36, No. 6, pp.411-412, 1997.

Journal-Japanese: not refereed (3 items)

3. 岩田, 村上, 樹神, 沼尻, 鈴木, 川田, 戸田, 町田: “センサ/動作データベースを用いた宇宙ロボットの腕・姿勢同時制御実験”, 電子技術総合研究所彙報, Vol. 64, No. 2, pp. 113-131, 2000.
2. 工藤, 岩田, 他 12 名: “宇宙発電と地上実験”, 電子技術総合研究所彙報, Vol. 57, No. 5-6, pp. 441-469, 1993.
1. 村上, 岩田: “粒子ビーム速度計測装置”, 電子技術総合研究所彙報, Vol. 54, No. 9, pp. 1018-1022, 1990.

Conference-English: full paper refereed (33 items)

33. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, Y. Hashibe, S. Fukushima, M. Fukui, Y. Takahashi, M. Fujieda, S. Kogure, H. Hase: “Ground Station Control for Remote Synchronization for Onboard Crystal Oscillators of Quasi-Zenith Satellites,” International Symposium on GPS/GNSS 2008, pp. 651-657, 2008.
32. M. Fukui, A. Iwasaki, **T. Iwata** and T. Matsuzawa: “Hardware Simulation of Remote Synchronization with Ground Station Equipment,” International Symposium on GPS/GNSS 2008, pp. 1062-1070, 2008.
31. **T. Iwata**, H. Murakami and A. Ogawa: “Solar Paddle Actuators for Small Satellites Using Shape Memory Alloy,” International Conference on Shape Memory and Superelastic Technologies, pp. 397-404, 2007.
30. F. Tappero, A. Dempster and **T. Iwata**: “Positioning Performance Study of the RESSOX System With Hardware-in-the-loop Clock,” International Global Navigation Satellite Systems Society IGNSS Symposium 2007.
29. F. Tappero, A. Dempster and **T. Iwata**: “Remote Control System for the Quasi-Zenith Satellite Crystal Oscillator Based On the Two-Way Time Transfer Method,” International Global Navigation Satellite Systems Society IGNSS Symposium 2006.
28. **T. Iwata**, Y. Kawasaki, M. Imae, T. Suzuyama, H. Murakami, F. Tappero, A. Dempster, N. Takasaki, A. Iwasaki, S. Fukushima and Y. Takahashi: “Design of Tools and Plan for Remote Synchronization System for Quasi-Zenith Satellites,” International Global Navigation Satellite Systems Society IGNSS Symposium 2006.
27. **T. Iwata**, F. Tappero, M. Imae, Y. Fukuyama, T. Suzuyama, H. Murakami,

- Y. Ikemoto, A. Iwasaki and T. Masubuchi: "Ground Experiments of Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillators of Quasi-Zenith Satellites," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, (CD-ROM), Paper # AIAA-2005-6468, 2005.
26. **T. Iwata**, Y. Takeda, Y. Komoda, A. Ogawa and H. Murakami: "Development of Solar Paddle Actuator for Small Satellite Using Shape Memory Alloy," 24th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2004-c-01, pp. 274-279, 2004.
25. A. Iwasaki, **T. Iwata**, Y. Fukuyama, F. Tappero, K. Hagimoto, T. Ikegami and H. Murakami: "Software Concept for Remote Synchronization System for On-board Crystal Oscillator of Quasi-zenith Satellite," 24th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2004-f-16, pp.680–685, 2004.
24. T. Arai, **T. Iwata** and K. Machida: "Preliminary Experiments of Flying Effector for Large Structure Assembly," The 10th IFAC/IFORS/IMACS/IFIP Symposium on Large Scale Systems, 2004.
23. **T. Iwata**, Y. Nishimura, M. Sugita and K. Machida: "Basic Experiments of Satellite Diagnosis Using Space Robots with Acoustic Emission Sensors," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, (CD-ROM), Paper # AIAA-2003-5428, 2003.
22. **T. Iwata**, T. Arai and K. Machida: "Concept of Flying Effectors and Preliminary Experiments," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, (CD-ROM), Paper # AIAA-2003-5427, 2003.
21. **T. Iwata**, Y. Motomura and K. Machida: "Diagnosis of Satellites -Top-Down Approach-," 23rd International Symposium on Space Technology and Science, pp. 1400-1405, 2002 (published after the conference).
20. **T. Iwata**, T. Adachi, H. Murakami, I. Kudo, Y. Toda and Y. Takeshita: "Communication Experiments for Autonomous Small Satellite Formation Flying Operation --Application for Release and Capture --," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, A01-37057 (CD-ROM), Paper # AIAA-2001-4109, 2001.
19. **T. Iwata**, M. Kawada and K. Machida: "Malfunction Diagnosis of Small Satellites Using Multiple Sensors," 22nd International Symposium on Space Technology and Science, pp. 1183-1188, 2000 (published after the conference).
18. **T. Iwata** and K. Machida: "Diagnosis of Small Satellites Using Multiple Sensors and a Robot," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, A00-37177 (CD-ROM), Paper # AIAA-2000-4498, 2000.
17. **T. Iwata**, H. Murakami, K. Kodama, F. Numajiri and Y. Takeshita: "Navigation Method of Space Robot Pushing Walls," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 1886-1894, 1999.
16. **T. Iwata**, S. Ueno and H. Murakami: "Experiments on Space Robot Path Planning Using the Sensors Database, Part II," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 252-260, 1998.
15. **T. Iwata**, K. Machida, Y. Toda and M. Kawada: "Development of Space Robot Models for Underwater Experiments," 21st International Symposium on Space Technology and Science, pp. 587-592, 1998 (published after the conference).
14. **T. Iwata**, K. Kodama, F. Numajiri and H. Murakami: "Experiments on Space Robot Path Planning Using the Sensors Database," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 527-535, 1997.
13. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Precise Telerobotics for Long Distance

Space Mission," the 1997 International Conference on Mobile Planetary Robots, T2 pp. 1-6.

12 K. Machida, Y. Toda, **T. Iwata**, S. Iikura, T. Komatsu and T. Honda: "New Robotic Mechanism Using a Parallel Moving Platform," Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Transactions of the IMAC/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Kobe, Japan, 16-20 September, 1992., pp. 33-38, 1993.

11. Y. Toda, **T. Iwata**, K. Machida, S. Otshka, H. Toriu, Y. Shinomiya, Y. Fikuda, M. Asakura and N. Matsuhira: "Development of Free-Flying Space Telerobot, Ground Experiments on 2-Dimensional Flat Test Bed," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 33-39, 1992.

10. Y. Toda, **T. Iwata**, K. Machida, S. Otshka, H. Toriu, Y. Shinomiya, Y. Fikuda, M. Asakura and N. Matsuhira: "Satellite Retrieving Experiment of Free Flying Telerobot," Proceedings of 18th International Symposium on Space Technology and Science, pp.1175-1180, 1992.

9. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Maneuvering and Manipulation of Flying Space Telerobotics System," 1992 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 3-8, 1992.

8. **T. Iwata**, Y. Toda and K. Machida: "Dynamic Control of Free Flying Robot for Capturing Maneuvers," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 1889-1898, 1991.

7. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Smart End-Effector for Dextrous Manipulation in Space," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 10-16, 1990.

6. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "Fuzzy Control Using Neural Network Techniques," International Joint Conference on Neural Networks, pp. III-365-370, 1990.

5. Y. Toda, **T. Iwata** and K. Machida: "Research and Development of a Tele-Robot for Space Use," Proceedings of the 17th International Symposium on Space Technology and Science, pp. 1243-1246, 1990.

4. K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Development of a Graphic Simulator Augmented Teleoperation System for Space Application," AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference, pp. 358-364, 1988.

3. **T. Iwata**, K. Machida, Y. Toda, Y. Kurita and T. Honda: "Active Holding Mechanism Using Shape Memory Alloy for Space Application -Space Anemone-," Proceedings of 16th International Symposium on Space Technology and Science, pp. 1641-1648, 1988.

2. Y. Toda, K. Machida, **T. Iwata**, K. Nakayama, J. Nakagawa, K. Yabuuchi, K. Komatsu and S. Akishita: "A Master-Slave Manipulator System for Space use," Proceedings of the 15th International Symposium on Space Technology and Science, pp. -, 1986.

1. K. Machida, **T. Iwata**, K. Kawada, Y. Yoda, K. Hori, Y. Kurita and T. Honda: "Study of Actuator for Large Space Manipulator Arm," Proceedings of the 15th International Symposium on Space Technology and Science, pp. 2017-2022, 1986.

Conference-English: extended abstract refereed (52 items)

52. **T. Iwata**, K. Saito, K. Machida, T. Matsuzawa, T. Kawachi, Y. Fukuhara, T. Hiroshima, K. Tokita, T. Takahashi, S. Horiuchi and Y. Takahashi: "Demonstration Experiments of RESSOX Using MICHIBIKI," 43rd Annual Precise

- Time and Time Interval (PTTI) Meeting, pp. 141-160, 2011.
51. A. Siraj and **T. Iwata**: "Using Thermoelectric Generators for Additional Power Generation Onboard Small LEO Satellites," Reinventing Space Conference, AIAA-RS-2011-3004, 2011.
50. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, T. Kawauchi, S. Fukushima, Y. Fukuhara, T. Hiroshima, Y. Takahashi, J. Amagai, Kojiro Saito: "Initial Functional Verification Tests of RESSOX with MICHIBIKI (QZS-1)," ION 2011 International Technical Meeting, 2011.
49. **T. Iwata**, K. Machita, T. Matsuzawa and K. Saito: "Actual Operation Simulation of RESSOX Ground Experiments," 42nd Annual Precise Time and Time Interval (PTTI) Meeting, pp. 141-160, 2010.
48. A. Siraj, Y. Yashiro and **T. Iwata**: "Using Reconfigurable Hardware for Routing in Mesh Networks of Small LEO Satellites," The 61st International Astronautical Congress, IAC-10- B4.6A.10, 2010.
47. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, K. Machita, K. Saito and A. Iwasaki: "Overview of Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillators of Quasi-Zenith Satellite System," 5th International Conference & Exhibition Melaha 2010.
46. A. Siraj, Y. Yashiro and **T. Iwata**: "Mesh Networking of Small Low Earth Orbit Satellites," 8th Responsive Space Conference, AIAA-RS8-2010-6002, 2010.
45. **T. Iwata**, T. Matsuzawa and Y. Abei: "RESSOX control of QZSS during Communication Interruption," 41st Precise Time and Time Interval (PTTI) Systems and Applications Meeting, pp. 433-447, 2008.
44. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, K. Machita and A. Abei: "RESSOX Experiments Using Multiple Navigation Signals as Feedback Control," 2009 International Symposium on GPS/GNSS, 2009.
43. **T. Iwata**, Y. Hashibe, T. Suzuyama and M. Imae: "RESSOX Experiments using a Low Elevation Angle Geostationary Satellite," ICCAS-SICE 2009.
42. Y. Toda, H. Murakami, **T. Iwata**, and Y. Abe,: "A Research of the Micro-Wave Irradiation Effect to Plants," The 27th International Symposium on Space Technology and Science.
41. **T. Iwata**, T. Matsuzawa, M. Fukui and Y. Hashibe: "Research Activities on Remote Synchronization System for Remote Crystal Oscillators of Quasi-Zenith Satellites," ION 2009 International Technical Meeting, 2009.
40. **T. Iwata**, T. Suzuyama, M. Imae, Y. Hashibe and M. Fukui: "Remote Synchronization Experiments for Future Quasi-Zenith Satellite System Using Current Geostationary Satellites," 40th Precise Time and Time Interval (PTTI) Systems and Applications Meeting, pp. 375-386, 2008.
39. M. Fukui, A. Iwasaki, **T. Iwata** and T. Matsuzawa: "Hardware Experiments of RESSOX with Ground Station Equipment," 40th Precise Time and Time Interval (PTTI) Systems and Applications Meeting, 2008.
38. **T. Iwata** and H. Murakami: "Recovery Method for Small Debris as Small-Satellite Mission," 2008-r-2-37, ISTS, 2008.
37. M. Fukui, A. Iwasaki, **T. Iwata**, T. Matsuzawa, and Y. Hashibe: "Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillator (RESSOX) Experiments Using L1CA/L1C/L2C/L5 Generator," 2008-f-6, ISTS, 2008.
36. **T. Iwata**, T. Matsuzawa and Y. Hashibe: "Experimental Apparatuses and Tests of Remote Synchronization System of Quasi-Zenith Satellites," ION 2008 National Technical Meeting, pp. 477-486, 2008.
35. **T. Iwata**: "Debris Particle Recovery Using Trawl-Net-Like Small-Satellite Constellation," The 58th International Astronautical Congress, IAC-07-D1.1.05,

2007.

34. K. Sawayama, T. Matsuzawa, **T. Iwata**, Y. Tsutsumi, K. Machida: "Autonomous Docking of Small Satellites in Large Space Structure Construction," The 58th International Astronautical Congress, IAC-07-C1.I.09, 2007.
33. **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama, A. Iwasaki, Y. Takahashi: "Experimental Plan of Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillator Using Quasi-Zenith Satellites," The 58th International Astronautical Congress, IAC-07-D1.I.06, 2007.
32. **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama, A. Iwasaki, K. Kokubu, Y. Hashibe, S. Fukushima, F. Tappero, A. Dempster: "Remote Synchronization of Onboard Crystal Oscillator for QZSS Using L1/L2/L5 Signals for Error Adjustment," IEEE-FCS (Frequency Control Symposium), pp. 1312-1317, 2007.
31. F. Tappero, A. Dempster and **T. Iwata**: "Phase error reduction method for free-run QZSS clock," IEEE-FCS (Frequency Control Symposium), pp. 529-534, 2007.
30. F. Tappero, A. Dempster, **T. Iwata** and P. Tortora: "Low-Earth Orbit Satellite Positioning System With Remotely Controlled On-Board Clocks," The 3rd Workshop for Space, Aeronautical and Navigational Electronics (WSANE2007), 2007.
29. **T. Iwata**, Y. Kawasaki, M. Imae, T. Suzuyama, N. Takasaki, K. Kokubu, A. Iwasaki, S. Fukushima, Y. Hashibe, F. Tappero, A. Dempster and Y. Takahashi: "Remote Synchronization System of Quasi-Zenith Satellites Using Multiple Positioning Signals for Feedback Control," ION 2007 National Technical Meeting, 2007.
28. **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama, Y. Kawasaki, N. Takasaki, K. Kokubu, A. Iwasaki, S. Fukushima, Y. Hashibe, F. Tappero and A. Dempster: "Ground Experiments of Remote Synchronization for Onboard Crystal Oscillator of Quasi-Zenith Satellites - Use of Multiple Positioning Signals for Feedback Control-," 38th Precise Time and Time Interval (PTTI) Systems and Applications Meeting, pp. 153-174, 2006.
27. F. Tappero, A. Dempster and **T. Iwata**: "Anomalies Influence Analysis of the Remote Synchronization System RESSOX for the Japanese Quasi-Zenith Satellite System," The 57th International Astronautical Congress, IAC-06-B3.5.07, 2006.
26. N. Takasaki, A. Iwasaki, **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama: "Remote Clock Synchronization Using Geostationary Satellite for Japanese Quasi-Zenith Satellite System," ION-GNSS, pp. 2120-2130, 2006.
25. N. Takasaki, A. Iwasaki, **T. Iwata**, T. Suzuyama, F. Tappero, H. Murakami, N. Arai, T. Sakai, S. Fukushima and K. Ito: "Quasi-Real-Time Signal Delay Estimation of Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillators," 25th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2006-f-13, 2006.
24. **T. Iwata**, M. Imae, F. Tappero, T. Suzuyama, H. Murakami, N. Takasaki and A. Iwasaki: "Ground Control of Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillator of Quasi-Zenith Satellites," 25th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2006-f-12, 2006.
23. **T. Iwata** and H. Murakami: "Construction of Solar Power Satellites Using Small Satellites and Large-Scale Deployable Structure," 25th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2006-c-10, 2006.
22. F. Tappero, **T. Iwata**, M. Imae, T. Suzuyama, Y. Fukuyama and A. Iwasaki: "Positioning Performance Evaluation of the Remote Synchronization

System RESSOX for the Japanese Quasi-Zenith Satellite System," International Symposium on GPS/GNSS 2005.

21. **T. Iwata**, F. Tappero, M. Imae, Y. Fukuyama, T. Suzuyama, K. Hagimoto, H. Murakami, T. Ikegami, N. Takasaki, A. Iwasaki and K. Nakajima: "Computer Simulation of Remote Synchronization System of Onboard Crystal Oscillators for Quasi-Zenith Satellites," The 56th International Astronautical Congress, IAC-05-D1.4.02, 2005.

20. F. Tappero, K. Nakajima, **T. Iwata**, M. Imae, Y. Fukuyama, A. Iwasaki, K. Hagimoto, T. Ikegami and H. Murakami: "Control Algorithm of the Hardware Simulator for a Remote Synchronization System for the Japanese Quasi-Zenith Satellite System," ION 2005 National Technical Meeting, 2005.

19. **T. Iwata**, F. Tappero, M. Imae, Y. Fukuyama, K. Hagimoto, H. Murakami, T. Ikegami, A. Iwasaki, K. Nakajima and Y. Takahashi: "Research on Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillators of Quasi-Zenith Satellites," International Symposium on GPS/GNSS, 2004.

18. S. Hama, K. Kimura, T. Morikawa, Y. Takahashi, H. Ito, M. Fujieda, J. Amagai, H. Ishida, S. Yokota, I. Kawano, M. Mokuno, **T. Iwata** and M. Imae: "The Design of the Timing-related Mission of the Quasi-Zenith Satellite System (QZSS)," Asian-Pacific Workshop on Time and Frequency, 2004.

17. F. Tappero, **T. Iwata**, M. Imae, Y. Fukuyama, A. Iwasaki, K. Hagimoto, T. Ikegami, K. Nakajima and H. Murakami: "Software Simulator for a Remote Time Reference Synchronization System of Quasi-Zenith Positioning Satellites," 8th International Workshop on Simulation for European Space Programmes, SESP 2004.

16. H. Murakami, Y. Abe, **T. Iwata**, I. Kudo, K. Saito and T. Okuda: "Influences of Microwave Irradiation on Environment," Solar Power from Space-SPS04, 2004.

15. M. Sugida, **T. Iwata** and K. Machida: "Active Diagnosis of Satellite by Space Robot through AE Sensor," 24th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2004-o-2-06v, 2004.

14. **T. Iwata**, A. Iwasaki, Y. Fukuyama, F. Tappero, K. Hagimoto, T. Ikegami and H. Murakami: "Ground Testbed for Quasi-zenith Satellite Remote Synchronization System for On-board Crystal Oscillator," 24th Symposium on Space Technology and Science, ISTS 2004-f-18, 2004.

13. **T. Iwata**, A. Iwasaki, Y. Fukuyama, T. Ikegami, H. Murakami and K. Hagimoto: "Remote Synchronization System for On-Board Crystal Oscillator of Quasi-Zenith Satellite System," 2003 International Symposium on GPS/GNSS, pp. 375-380, 2003.

12. **T. Iwata**, Y. Komoda, A. Ogawa and H. Murakami: "Solar Paddle Actuator for Small Satellites Using Shape Memory Alloy (II)," Proceedings of the 10th European Space Mechanisms and Tribology Symposium, pp. 409-412, 2003.

11. **T. Iwata**, T. Adachi, H. Murakami and I. Kudo: "Communication Experiments for Satellite Formation Flying Operation," Drop Tower Days 2002 in Japan, pp. 33-38, 2002.

10. **T. Iwata**, Y. Fujiwara, A. Ogawa, H. Murakami and Y. Toda: "Solar Paddle Actuator for Small Satellites Using Shape Memory Alloy," Proceedings of the 9th European Space Mechanisms and Tribology Symposium, pp. 249-253, 2001.

9. Y. Fukuda, J. Oaki, N. Matsuhira, K. Masukawa, Y. Ooi, S. Nishida, K. Machida, Y. Toda and **T. Iwata**: "Assembly Experiment of Microsatellite by Space Maintenance Robot," i-SAIRAS2001.

8. **T. Iwata**, H. Murakami, K. Kodama, F. Numajiri, T. Suzuki, Y. Takeshita and

- Y. Toda: "Communication Experiments between Satellites Flying in Formation Using a Drop Shaft," Drop Tower Days 2000 in Bremen, pp. 57-59, 2000.
7. **T. Iwata** and H. Murakami: "Experiments on Space Robot Motion Control Using Genetic Algorithm," Drop Tower Days 1998 in Hokkaido, pp. 43-45, 1998.
6. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "Unknown Mass Object Handling by Flying Robot Using Adaptive Control," 19th International Symposium on Space Technology and Science, ISTS 94-c-34p, 1994.
5. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "3D Motion Measurement Using Vision / Laser System for Space Robot," Proceedings of the third European In-Orbit Operations Technology Symposium, pp. 439-444, 1993.
4. Y. Toda, **T. Iwata** and K. Machida: "Control and Maneuver of Free Flying Robot for Satellite Retrieval Mission", Proceedings of the third European In-Orbit Operations Technology Symposium, pp. 389-394, 1993.
3. Y. Toda, **T. Iwata** and K. Machida: "Research and Development of Robot for Extrahevicular Activity in Space," Proceedings of IFToMM-jc International Symposium on Theory of Machines and Mechanisms, pp. 737-742.
2. K. Machida, Y. Toda, **T. Iwata**, N. Kubota, K. Ioi, T. Katsuragawa, N. Muroi and K. Ogimoto: "Control of Free Flying Space Robot for Capturing Maneuver," Proceedings of First ESA International Conference on Spacecraft Guidance, Navigation and Control Systems, pp. 73-78, 1991.
1. Y. Toda, **T. Iwata**, K. Machida, A. Otsuka, H. Toriu and Y. Shinomiya: "Development of Flying Telerobot Model for Ground Experiments," 42nd Congress of the International Astronautical Federation, 1991.

Conference-English: not refereed (9 items)

9. T. Kouyama, T. Fukuhara, S. Kato, R. Nakamura, K. Nakau and **T. Iwata**: "Field campaign of simultaneous wildfire observation with satellites for future wildfire-monitoring mission, UNIFORM," 學術講演会論文集(日本リモートセンシング学会), pp. 319-322, 2013.
8. **T. Iwata**, H. Murakami, K. Kodama, F. Numajiri and Y. Takeshita: "Comparison of Space Robot Wall-Pushing Experiments - Above Flat Table and Drop Shaft -," In Space '99, pp. 181-187, 1999.
7. **T. Iwata** and H. Murakami: "Drop Shaft Experiments of Space Robot Path Planning," In Space'98, 1998.
6. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "Simultaneous Control of Orientation and Arm Position of Space Robot Using Learning," ROBOLEARN '96, pp. 45, 1996.
5. **T. Iwata**, K. Kodama and H. Murakami: "Experiment on Robotic Motion Using Drop Shaft," 16th ISCOPS, 1995.
4. K. Machida, Y. Toda, **T. Iwata**: "Research and Development of an Astronaut Reference Flying Robot," Proceedings of Space Artificial Intelligence, Robotics and Automation Symposium '90, pp. 213-218, 1992.
3. Y. Toda, **T. Iwata**, K. Machida, T. Komatsu, C. Honda and K. Kasuga: "Research and Development of Active Compliance End Effector (ACE)," Proceedings of Space Artificial Intelligence, Robotics and Automation Symposium '90, pp. 73-76, 1990.
2. **T. Iwata**, K. Machida and Y. Toda: "Application of Neural Network to Base-Free Space Robot Kinematics," Proceedings of the International Conference on Fuzzy Logic and Neural Networks, pp. 127-130, 1990.
1. **T. Iwata** and N. A. Duffie: "Fuzzy Control of Space Manipulators using Neural Network Techniques," SAIRAS'89, pp. 118-121, 1989.

Invited Lecture, etc. (10 items)

10. 岩田: "Landsat-8 直接受信・即時公開サービス", FOSS4G2014 Tokyo.
9. 岩田: "擬似時計技術の実証実験", 第7回 QZSS ユーザーミーティング, 2013.
8. T. Iwata: "Research on Remote Synchronization System for Onboard Crystal Oscillators of Quasi-Zenith Satellite System," International Conference on Space Information Technology, pp. 195-205, 2009.
7. 岩田, 村上, 小川: "形状記憶合金を用いた小型衛星太陽電池パドル駆動機構の研究", 宇宙環境利用に関する公募地上研究平成15年度終了研究成果報告会, 2004.
6. 岩田: "産総研で開発する擬似時計技術の特徴", 第5回東京海洋大学産官学フォーラム, 2004.
5. 岩田: "宇宙ロボットと無重力の世界", つくば講座, 2002.
4. 岩田: "宇宙ロボットのセンシングシステムと応用", センシング技術応用研究会 127 回例会, 2001.
3. 岩田: "宇宙ロボットと無重力の世界", 母校へ行こう(サイエンスチャンネル番組), 1999.
2. 岩田: "宇宙環境におけるロボット技術", 日本真空協会第135回産業部会, 1998.
1. 岩田, 川田, 栗田, 本田: "形状記憶合金の宇宙用アクチュエータへの利用", 形状記憶合金用途開発委員会, 1985.

Conference-Japanese: not refereed (190 items)

190. 岩田, 中村, 神山, 加藤, 小島, 町田: "中分解能地球観測衛星データの活用事例と高精度化", 第58回宇宙科学技術連合講演会, 2013.
189. 加藤, 中村, 織田, 飯島, 神山, 岩田: "Landsat 8 データを用いた高温検知システムの開発", 日本リモートセンシング学会第57回(平成26年度秋季)学術講演会,
188. 岩田, 中村, 小島, 関口, 岩男, 飯島, 徳武, 船木, 横塚: "中分解能地球観測衛星データの統合配信実証実験", 第57回宇宙科学技術連合講演会, 2013.
187. 岩田, 松澤, 町田, 河内, 太田, 福原, 広島, 時田, 高橋, 堀内: "「みちびき」を利用した擬似時計技術", 宇宙・航行エレクトロニクス研究会(SANE), 2012.
186. 岩田, 松澤, 町田, 河内, 太田, 福原, 高橋: "擬似時計技術の実証実験(2)", 第55回宇宙科学技術連合講演会, 2011.
185. 岩田: "擬似時計技術の実証実験の状況", GPS/GNSS シンポジウム 2011, 2011.
184. 高橋, 雨谷, 浜, 藤枝, 中村, 田淵, 後藤, 相田, 中澤, T. Hobiger, 野田, 岩田, 矢作, 高橋, 堀内: "QZSS 時刻管理系の実験計画と初期実験結果", 電子情報通信学会SANE研究会, 2011.
183. 岩田, 松澤, 町田, 齊藤, 河内, 福原, 広島, 時田, 高橋, 堀内: "擬似時計技術の実証実験", 電子情報通信学会SANE研究会, 2011.
182. 岩田, 松澤, 河内, 福島, 福原, 広島, 齊藤, 高橋, 雨谷: "「みちびき」を用いた擬似時計技術の初期機能確認試験・実証実験", 電子情報通信学会, 2011.
181. 齋藤, 松澤, 町田, 岩田, 岩崎: "実運用を模擬した擬似時計地上実験", 第54回宇宙科学技術連合講演会, 2010.
180. 高橋, 雨谷, 藤枝, 中村, 後藤, T. Hobiger, 浜, 野田, 長谷, 岩田: "準天頂衛星システム時刻管理系の全体概要と実験計画", 第54回宇宙科学技術連合講演会, 2010.
179. 岩田: "産総研における測位用擬似時計技術開発について", 電気学会電子回路研究会, 2010.
178. 齊藤, 岩崎, 岩田: "相対論効果の擬似時計実験制御への影響", 第53回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2183-2186, 2009.

177. 岩田, 松澤, 町田, 安部井:“複数の測位信号を使った擬似時計制御実験”, 第 53 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2165-2170, 2009.
176. 岩田, 今江, 鈴山, 橋部:“低仰角静止衛星を使った擬似時計実験”, 第 53 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2171-2176, 2009.
175. 安部井, 岩田, 松澤, 河内, 中嶋, 広島, 福島, 高橋, 雨谷, 小暮, 高橋, 堀内:“擬似時計実験の全系確認試験”, 第 53 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2159-2164, 2009.
174. 松澤, 岩田, 町田, 安部井, :“停波中の擬似時計制御(2)”, 第 53 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2177-2182, 2009.
173. 村上, 原, 岩田, 戸田, 阿部, 斉藤, 工藤, “マイクロ波による土壌への影響調査”, 第56回応用物理関係連合講演会
172. 岩田, 松澤, 橋部, 福島, 福井, 高橋, 藤枝, 小暮, 長谷:“地上局における擬似時計実験の制御”, 第 52 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2077-2082, 2008.
171. 橋部, 岩田, 今江, 鈴山:“低仰角の静止衛星を利用した擬似時計技術の検証実験”, 第 52 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2071-2076, 2008.
170. 松澤, 岩田, 大高, 福井:“停波中の擬似時計制御”, 第 52 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2067-2070, 2008.
169. 福井, 岩崎, 岩田, 松澤:“地上局装置を用いた擬似時計技術の実験”, 第 52 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2062-2066, 2008.
168. 高橋, 雨谷, 藤枝, 浜, 高橋, 長谷, 岩田, 近藤, 堀内:“準天頂衛星システム時刻管理系地上系の設計結果”, 第 52 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 2057-2061, 2008.
167. 山下, 園部, 小野, 村上, 阿部, 岩田, 市川:“カーボンナノチューブを用いたイオンゲージの研究”, 第 68 回応用物理学会学術講演会, pp. 455, 2007.
166. 村上, 岩田, 阿部, 戸田, 斉藤, 奥田, 工藤:“宇宙発電用屋内実験施設”, 第 68 回応用物理学会学術講演会, pp. 461, 2007.
165. 村上, 岩田, 阿部, 戸田, 斎藤, 奥田, 工藤, 斎藤:“植物へのマイクロ波照射実験”, 第10回宇宙太陽発電システム(SPS)シンポジウム, pp. 81-86, 2007.
164. 澤山, 町田, 松澤, 岩田, 堤:“再構成型宇宙建造物の制御へのパラメータ推定の適用”, 第 17 回アストロダイナミクス講演会, 2007.
163. 岩田:“トロール漁法の網を模したスペースデブリ回収法”, 第 17 回アストロダイナミクス講演会, 2007.
162. 岩田:“トロール漁法の網を模したスペースデブリ回収の提案”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
161. 國府, 岩崎, 岩田, 今江, 橋部, 福島:“GPS 時刻に準拠した擬似時計技術の検討”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
160. 岩田, 松澤, 今江, 鈴山, 岩崎, 福島, 高橋, 雨谷, 小暮:“擬似時計実験の外部インタフェースと実験計画”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
159. 松澤, 岩田, 今江, 藤井, 鈴山, 福島, 岩崎, 高橋:“産総研擬似時計実験用機器の開発状況”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
158. 岩田, 今江, 鈴山, 橋部, 福島, 岩崎, 國府:“L1/L2/L5 測位信号を用いた擬似時計同期誤差補正法”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
157. 高橋, 雨谷, 藤枝, 田淵, 浜, 鶴田, 長谷, 岩田, 近藤, 堀内:“準天頂衛星システム時刻管理系の地上系設計”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
156. 野田, 寺田, 沢辺, 小暮, 岸本, 浜, 岩田, 伊藤, 黒須, 岡本:“高精度測位実験システムのシステム設計”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
155. 澤山, 町田, 岩田, 松沢, 川崎, 堤:“自己再構成型宇宙建造物の運動制御”, 第 51 回宇宙科学技術連合講演会, 2007.
154. 岩田, 村上, 松沢, 川崎, 澤山, 町田, 堤:“産総研における SPS 関連研究”, 第 50 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 1962-1967, 2006.

153. 高橋, 雨谷, 藤枝, 木村, 浜, 岸本, 小暮, 沢辺, 岩田: "準天頂衛星利用高精度測位実験システム時刻管理系のインタフェース設計", 第 50 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 1397-1401, 2006.
152. 高崎, 岩崎, 國府, 岩田, 今江, 鈴山: "静止衛星を利用した擬似時計技術の検証実験", 第 50 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 766-771, 2006.
151. 岩田, 川崎, 今江, 鈴山, 村上, 松沢, 高崎, 國府, 岩崎, 福島, 橋部: "フィードバック制御に複数の測位信号を利用した擬似時計技術", 第 50 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 761-765, 2006.
150. 岩田, 今江, 鈴山, 村上, 福島, 岩崎, 高崎, 國府, 高橋, 雨谷: "準天頂衛星実験で使用する擬似時計用機器・ソフトウェアの開発", 第 50 回宇宙科学技術連合講演会, pp. 755-760, 2006.
149. 園部, 村上, 山下, 中井, 木村, 岩田, 阿部, 市川: "カーボンナノチューブを用いたイオンゲージの研究", 日本真空協会, 2006.
148. 村上, 岩田, 阿部, 戸田, 斉藤, 奥田, 工藤, 斉藤: "宇宙発電用屋内実験施設(IV)", 第 9 回 SPS シンポジウム, 2006.
147. 澤山, 町田, 松沢, 堤, 川崎, 岩田: "小型衛星を用いた太陽発電衛星の組立法の検討", 第 9 回 SPS シンポジウム, 2006.
146. 岩田, 松沢, 川崎, 堤, 澤山, 町田: "SPS 組立に用いる小型衛星の制御", 第 9 回 SPS シンポジウム, 2006.
145. 新井, 坂井, 福島, 伊藤, 岩田, 岩崎, 今江, 鈴山, 池本: "対流圏遅延量の準リアルタイム推定の検討", 第 49 回宇宙科学技術連合講演会, 2005.
144. 池本, 岩田, 今江, 鈴山, タッペロ, 岩崎, 村上: "停波中の擬似時計制御の考察", 第 49 回宇宙科学技術連合講演会, 2005.
143. 岩田, 池本, 今江, 鈴山, タッペロ, 岩崎, 村上: "擬似時計のフィードバック制御実験", 第 49 回宇宙科学技術連合講演会, 2005.
142. 高崎, 岩崎, 岩田, 今江, 鈴山, タッペロ, 村上寛, 中嶋: "擬似時計の End-to-end シミュレーション", 第 49 回宇宙科学技術連合講演会, 2005.
141. 高橋, 岩田, 村上: "小型衛星を用いた太陽発電衛星構築実験", 第 49 回宇宙科学技術連合講演会, 2005.
140. 岩田, 岩崎, 池本, 今江, 鈴山, タッペロ, 村上: "準天頂衛星のための測位用擬似時計技術", 第5回マイクロ波効果・応用国際シンポジウム, 2005.
139. 岩田, 高橋, 村上: "マイクロ波送電による太陽発電衛星の研究", 第5回マイクロ波効果・応用国際シンポジウム, 2005.
138. 村上, 岩田, 阿部, 斉藤, 奥田, 工藤, 戸田: "宇宙発電用屋内実験施設(IV)", 第 66 回応用物理学学会学術講演会, 2005.
137. 村上, 岩田, 阿部, 斉藤, 奥田, 工藤, 戸田: "宇宙発電用屋内実験施設(III)", 宇宙太陽発電システムシンポジウム, 2005.
136. 新井, 坂井, 福島, 伊藤, 岩田, 岩崎, 今江, 鈴山: "対流圏遅延量の準リアルタイム推定の検討", 電子情報通信学会, 2005.
135. 村上, 岩田, 阿部, 斉藤, 奥田, 工藤: "宇宙発電用実験施設(III)", 第 52 回応用物理学関係連合講演会講演予稿集, pp. 497, 2005.
134. 村上, 阿部, 岩田, 斉藤, 奥田, 工藤: "宇宙発電用実験施設(II)", 第 7 回宇宙太陽発電システム(SPS)シンポジウム講演要旨集, pp. 95-98, 2004.
133. 岩田, タッペロ, 福山, 萩本, 村上, 池上, 今江, 岩崎: "準天頂衛星のための擬似時計技術", 第 3 回サイエンス・フロンティアつくば, p. 15, 2004.
132. タッペロ, 岩田, 岩崎, 今江, 福山, 萩本, 村上, 池上: "測位用擬似時計の地上実験モデル", 第 48 回宇宙科学連合講演会, pp. 1576-1581, 2004.
131. 岩崎, 高崎, 岩田, タッペロ, 今江, 福山, 萩本, 村上, 池上, 中嶋: "測位用擬似時計のソフ

- トウェア開発”, 第 48 回宇宙科学連合講演会, pp. 1582-1586, 2004.
130. 村上, 岩田, 阿部, 齊藤, 奥田, 工藤: “マイクロ波伝送における生態系への影響調査”, 第 48 回宇宙科学連合講演会, pp. 107-110, 2004.
129. 岩田, 沼尻, 鈴木, 村上, 戸田: “小型衛星を用いた太陽発電衛星構築”, 第 48 回宇宙科学連合講演会, pp. 87-89, 2004.
128. 岩田, 岩崎, 福山, 萩本, 池上, 村上: “測位用擬似時計技術の開発”, 電子情報通信学会 2004 年総合大会, pp. ss-11-12.
127. 河野, 岸本, 浜, 伊藤, 江州, 松坂, 水間, 岩田: “準天頂衛星を用いた高精度測位実験計画の概要”, 電子情報通信学会 2004 年総合大会, pp. ss-5-6.
126. 河野, 小暮, 杵野, 梶井, 福島, 松坂, 江州, 浜, 岩田: “準天頂衛星による高精度測位実験計画”, 電子情報通信学会宇宙航行エレクトロニクス研究会, 2004.
125. 河野, 小暮, 梶井, 伊藤, 江州, 今江, 岩田: “準天頂衛星による高精度測位実験計画”, 第 47 回宇宙科学連合講演会, pp. 1328-1333, 2003.
124. 岩田, 岩崎, 池上, 福山, 萩本, 村上: “地上局からの同期による搭載水晶発振器の時系管理—擬似時計技術—”, 第 47 回宇宙科学連合講演会, pp. 1346-1349, 2003.
123. 岩田, 村上, 小川, 古茂田, 竹田: “形状記憶合金を用いた小型衛星用太陽電池パドル駆動機構”, 第 47 回宇宙科学連合講演会, pp. 485-488, 2003.
122. 杉田, 岩田, 町田: “AE センサを用いた宇宙ロボットによる衛星の能動診断”, 第 21 回日本ロボット学会学術講演会, 2003.
121. 町田, 岩田, 戸田, 大井, 尾崎: “小型群衛星のための軌道保全作業システムの研究 (5)”, 第 46 回宇宙科学技術連合講演会, 2002.
120. 岩田, 本村, 町田: “人工衛星の診断—知識ベースアプローチ—”, ペイジアンネットセミナー BN2002, pp. 63-68, 2002.
119. 岩田, 本村, 矢入, 石濱: “宇宙分野でのデータマイニングの動向”, ペイジアンネットセミナー BN2002, pp. 69-71, 2002.
118. 尾崎, 大明, 益川, 大井, 町田, 戸田, 岩田: “軌道上保全ロボットによる小型衛星の組立・分解作業”, 第 20 回日本ロボット学会学術講演会, 2002.
117. 村上, 町田, 岩田: “ナノチューブを利用した宇宙用真空計の試作(III)”, 第 62 回応用物理学学会学術講演会, pp. , 2001.
116. 足立, 岩田, 村上, 戸谷, 永田, 工藤: “小型衛星切り離し時の挙動の検証”, 日本機械学会北海道学生会第30回学生会卒業研究発表講演会, 2001.
115. 村上, 岩田, 町田: “宇宙用真空センサーの試作(II)”, 第 42 回真空に関する連合講演会, pp. 8-9, 2001.
114. 戸田, 川田, 岩田, 町田: “スマートセンサーの開発”, 第 44 回宇宙科学連合講演会, 2000.
113. 戸田, 岩田, 岩崎, 川田: “小型群衛星による地球観測システム”, 第 44 回宇宙科学連合講演会, 2000.
112. 福田, 大明, 尾崎, 益川, 西田, 戸田, 岩田, 町田: “宇宙保全ロボットによる小型衛星パドル組立実験”, 第 44 回宇宙科学連合講演会, 2000.
111. 町田, 戸田, 岩田, 川島: “小型群衛星のための軌道保全作業システムの研究(3)”, 第 44 回宇宙科学連合講演会, 2000.
110. 町田, 戸田, 岩田, 西田, 竹貝, 大井: “宇宙用点検ロボットエンドエフェクタの試作”, 第 18 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 17-18, 2000.
109. 岩田, 町田: “ロボット衛星を使った小型衛星の診断”, 第 10 回アストロダイナミクスシンポジウム, pp. 379-384, 2000.
108. 戸田, 岩田, 町田, 佐藤, 青木, 吉田: “宇宙軌道保全作業機における効率的推進器運転計画”, 第 43 回宇宙科学連合講演会, pp. 13, 1A13, 1999.
107. 岩田, 川田, 町田: “小型衛星の故障・組立診断”, 第 43 回宇宙科学連合講演会, pp.

- 11, 1A11, 1999.
106. 川田, 岩田, 岩崎, 町田: "小型衛星駆動部の AE 信号の検出", 第 43 回宇宙科学連合講演会, pp. 10, 1A10, 1999.
105. 町田, 戸田, 岩田, 川島: "小型群衛星のための軌道上保全作業システムの研究", 第 43 回宇宙科学連合講演会, pp. 9, 1A9, 1999.
104. 名取, 岩田: "ロボットおよび構造物の微小重力下でのふるまい", 研究基盤施設合同シンポジウム'99, pp. 9-16, 1999.
103. 岩田, 村上, 樹神, 沼尻: "壁面を押す宇宙ロボットの移動実験", ロボティクス・メカトロニクス講演会'99, No. 99-9 1P2-06-045, 1999.
102. 岩田, 戸田, 樹神, 沼尻, 清水, 鈴木: "壁面を使った宇宙ロボットの移動実験", 第 16 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 1245-1246, 1998.
101. 岩田: "壁面等を用いた宇宙ロボットの移動法", 第 8 回アストロダイナミクスシンポジウム, pp. 157-161, 1998.
100. 岩田, 上野, 村上: "センサ／行動データベースを用いた宇宙ロボットの経路計画", 第 41 回宇宙科学連合講演会, 1997.
99. 戸田, 岩田, 町田, 川田: "浮力中立型模擬無重力作業機のシステム設計", 第 41 回宇宙科学連合講演会, 1997.
98. 岩田: "GA を使った宇宙ロボットの経路計画", 第 15 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 503-504, 1997.
97. 岩田, 上野, 村上: "センサ／行動データベースを用いた宇宙ロボットの経路計画(2) 一連続値への拡張一", 第 7 回アストロダイナミクスシンポジウム, pp. 25-30, 1997.
96. 岩田, 村上, 樹神, 沼尻: "宇宙ロボットの姿勢制御実証実験", 日本マイクロ重力応用学会誌, Vol. 13, No. 4, pp. 314-315, 1996.
95. 村上, 岩田, 樹神, 沼尻, 鈴木: "落下実験に用いた宇宙ロボット切り離し機構", 日本マイクロ重力応用学会誌, Vol. 13, No. 4, pp. 314-315, 1996.
94. 岩田, 樹神, 村上, 鈴木: "落下施設を用いた宇宙ロボット実験", 第 40 回宇宙科学連合講演会, pp. 77-78, 1996.
93. 岩田, 樹神, 清水, 永井, 戸田, 町田: "水の浮力を利用した宇宙ロボット実験", 第 40 回宇宙科学連合講演会, pp. 79-80, 1996.
92. 岩田, 樹神, 沼尻, 鈴木, 村上: "落下施設を用いた宇宙ロボット経路計画の実証実験", 第 14 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 271-272, 1996.
91. 岩田, 樹神, 清水, 永井, 戸田, 町田: "水の浮力を利用した無重力作業ロボットの研究(2) 一記憶に基づく経路計画一", 第 14 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 269-270, 1996.
90. 岩田, 町田, 戸田, 樹神, 沼尻, 永井, 清水, 村上: "センサ／行動データベースを用いた宇宙ロボットの経路計画(2)", 第 6 回アストロダイナミクスシンポジウム, pp. 259-264, 1996.
89. 岩田, 町田, 戸田, 樹神, 沼尻, 鈴木, 村上: "3 次元移動ロボットの運動／センサ情報に基づく経路計画", ロボティクス・メカトロニクス講演会, pp. 239-242, 1996.
88. 岩田, 樹神, 沼尻, 村上: "宇宙ロボットの微小重力運動実験", 日本マイクロ重力応用学会誌, Vol. 12, No. 4, pp. 330-331, 1995.
87. 岩田, 樹神, 沼尻, 村上: "落下塔を用いたロボットの運動実験", 第 39 回宇宙科学連合講演会, pp. 167-168, 1995.
86. 岩田, 樹神, 清水, 永井, 戸田, 町田: "水の浮力を利用したロボットの無重力作業実験 一2 関節ロボットの試作一", 第 39 回宇宙科学連合講演会, pp. 165-166, 1995.
85. 戸田, 岩田, 町田: "宇宙作業機用近接距離センサの開発研究", 第 39 回宇宙科学連合講演会, 1995.
84. 岩田, 樹神, 沼尻, 村上: "短時間微小重力を用いたロボットの運動実験", 第 13 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 395-396, 1995.
83. 岩田, 樹神, 清水, 永井, 戸田, 町田: "水の浮力を利用した無重力作業ロボットの研究 一2

- 関節ロボットの試作一”, 第 13 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 879-880, 1995.
82. 岩田, 樹神, 沼尻, 菊田, 村上: “落下施設を用いた宇宙ロボットの運動実験”, ロボティクス・メカトロニクス講演会, pp. 961-962, 1995.
81. 町田, 戸田, 岩田: “環境計測と作業実行の二重環状構造による宇宙精密テレロボティクス, 計測自動制御学会, 1995.
80. 岩田, 樹神, 沼尻, 菊田, 村上: “落下施設を用いたロボットの運動実験”, 第 11 回宇宙ステーション講演会, pp. 131-132, 1995.
79. 岩田, 村上, 樹神: “ロボットの3次元非ホロノーム運動実験”, 日本マイクログラビティ応用学会誌, Vol. 11, No. 4, pp. 236-237, 1994.
78. 岩田, 村上, 樹神: “短時間微小重力を用いた3次元非ホロノーム運動の実験計画”, 第 12 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 35-36, 1994.
77. 町田, 戸田, 岩田: “軌道上サービス作業のための精密テレロボティクス”, 第 12 回日本ロボット学会学術講演会, 1994.
76. 岩田, 村上, 樹神: “落下塔を用いた3次元非ホロノーム運動実験の計画”, 第 38 回宇宙科学連合講演会, pp. 69-70, 1994.
75. 町田, 平井, 脇田, 岩田, 荻本, 木多見: “超遠距離宇宙テレロボティクスの研究(2) —軌道擾プラットフォーム組立実験検討—”, 第 38 回宇宙科学連合講演会, pp. 69-70, 1994.
74. 岩田, 戸田, 町田: “視覚センサとレーザポインタを用いた浮遊物体捕捉の検討”, ロボティクス・メカトロニクス講演会, pp. 921-926, 1994.
73. 岩田, 町田, 戸田: “視覚センサとレーザポインタを用いた浮遊物体計測”, 第 37 回宇宙科学連合講演会, 1993.
72. 戸田, 岩田, 町田, 鳥生, 宮田, 大塚, 四宮: “飛行テレロボットの研究(7) —視覚による飛行制御—”, 第 37 回宇宙科学連合講演会, 1994.
71. 町田, 戸田, 岩田, 福田, 四宮: “飛行テレロボットの研究(8) —トラス歩行—”, 第 37 回宇宙科学連合講演会, 1993.
70. 戸田, 岩田, 町田, 川田: “2次元無重力シミュレータにおける擾乱”, 第 37 回宇宙科学連合講演会, 1993.
69. 町田, 戸田, 岩田, 福田, 朝倉, 四宮: “宇宙ロボットのターゲット設置時の力制御”, 第 11 回日本ロボット学会学術講演会, 1993.
68. 岩田, 戸田, 町田: “眼球機能による宇宙ロボットの動物体計測法”, 第 36 回宇宙科学連合講演会, pp. 497-498, 1992.
67. 戸田, 岩田, 町田, 宮田, 大塚, 四宮: “飛行テレロボットの研究(6) —視覚系の開発—”, 第 36 回宇宙科学連合講演会, 1992.
66. 戸田, 岩田, 町田, 福田, 朝倉, 大塚: “双腕を有する宇宙ロボットによるターゲット衛星の回収作業”, 第 2 回ロボットシンポジウム, 1992.
65. 戸田, 岩田, 町田, 大塚, 鳥生, 四宮, 福田, 朝倉, 松日楽: “宇宙用自由飛行テレロボットの研究”, 第 8 回宇宙ステーション講演会, 1992.
64. 戸田, 岩田, 町田, 大塚, 鳥生, 四宮, 福田, 朝倉, 松日楽: “宇宙用自由飛行テレロボットの研究 —地上実験モデルによる誘導制御とマニピュレーション—”, 第 8 回誘導制御シンポジウム, p.41-49, 1991.
63. 岩田, 戸田, 町田: “自由飛行型宇宙ロボットの適応制御”, 第 9 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 111-112, 1991.
62. 戸田, 岩田, 町田, 福田, 松日楽, 朝倉, 大塚: “飛行ロボットの双腕作業システム”, 第 9 回日本ロボット学会学術講演会, 1991.
61. 久保田, 野呂, 五百井, 桂川, 町田, 戸田, 岩田: “センサによる飛行ロボットの反作用補償制御”, 第 9 回日本ロボット学会学術講演会, 1991.
60. 町田, 戸田, 岩田: “スマート効果器による大形アームのスキル補償と動的干渉”, 第 35 回宇宙科学連合講演会, 1991.

59. 戸田, 岩田, 町田, 松日楽, 福田, 朝倉, 上之原: "飛行テレロボットの研究(4) ー 双腕作業系の開発ー", 第 35 回宇宙科学連合講演会, 1991.
58. 戸田, 岩田, 町田, 朝倉, 福田, 大塚: "飛行テレロボットの研究(5) ー 双腕による物体のハンドリングー", 第 35 回宇宙科学連合講演会, 1991.
57. 町田, 戸田, 岩田, 久保田, 五百井, 桂川, 室井, 荻本: "浮遊型宇宙ロボットの物体捕捉時制御", 機会学会 1991 Dynamics and Design Conference, 1991.
56. 町田, 戸田, 岩田, 四宮, 大塚, 鳥生: "飛行テレロボットの誘導制御", 第 33 回自動制御連合講演会, 1990.
55. 岩田, 戸田, 町田: "双腕飛行ロボットによる浮遊物体捕捉法の検討", 第 8 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 445-446, 1990.
54. 岩田, 町田, 戸田: "神経回路網を用いた衛星搭載マニピュレータの分解速度制御", 第 34 回宇宙科学連合講演会, pp. 670-671, 1990.
53. 戸田, 岩田, 町田: "飛行テレロボットの研究(2) ー システムの設計ー", 第 34 回宇宙科学連合講演会, 1990.
52. 町田, 戸田, 岩田, 四宮, 大塚, 鳥生: "飛行テレロボットの研究(3) ー 飛行誘導制御法ー", 第 34 回宇宙科学連合講演会, 1990.
51. 町田, 戸田, 岩田, 小松, 本多: "宇宙用スマート効果器 ー 追跡・捕捉制御ー", 日本機会学会代 68 期全国大会, 1990.
50. 町田, 戸田, 岩田, 小松, 春日, 本多: "能動コンプライアンス効果器によるスペースクレーンの高技能化(3)", 第 6 回宇宙ステーション講演会, 1990.
49. 町田, 戸田, 岩田, 小松, 土屋, 岡, 本田: "宇宙用マニピュレータ用スマート効果器の試作", 第 7 回日本ロボット学会, 1989.
48. 戸田, 岩田, 町田: "宇宙用マニピュレータにおける階層制御の応用", 第 33 回宇宙科学連合講演会, 1989.
47. 町田, 戸田, 岩田: "飛行テレロボットの研究 ー 2次元近接オペレーションテストベッドー", 第 33 回宇宙科学連合講演会, 1989.
46. 戸田, 町田, 岩田, 飯倉, 小松, 岡, 本田: "柔軟な能力を有するターゲット捕捉器の試作", 宇宙用人工知能ロボットオートメーションシンポジウム, 1989.
45. 村上, 岩崎, 岩田, 清水, 工藤: "酸素イオンによる有機材料のスパッタリング", 応用物理学会, 1989.
44. 町田, 戸田, 岩田, 飯倉, 小松, 岡, 本田: "能動コンプライアンス効果器によるスペースクレーンの高技能化(2)", 第 5 回宇宙ステーション講演会, 1989.
43. 村上, 岩田, 工藤: "原子状酸素測定装置の試作", 応用物理学会, 1989.
42. 町田, 戸田, 岩田, 河内, 中村, 大井: "宇宙用テレオペレータの遠隔教示と作業編集", 宇宙用人工知能ロボットオートメーションシンポジウム, 1988.
41. 町田, 戸田, 岩田, 植之原, 小松, 飯倉, 岡: "宇宙近接作業センサの試作", 宇宙用人工知能ロボットオートメーションシンポジウム, 1988.
40. 岩田, 町田, 戸田: "RMS 用高出力アクチュエータの研究 ー ブレーキ試験ー", 第 32 回宇宙科学連合講演会, pp. 744-745, 1988.
39. 町田, 戸田, 岩田: "グラフィックシミュレータ介在型宇宙用テレオペレーションシステム", 第 32 回宇宙科学連合講演会, 1988.
38. 岩田, 町田, 戸田, 土屋, 安見: "宇宙用リニアアクチュエータの開発", 第 32 回宇宙科学連合講演会, 1988.
37. 岩田, 町田, 戸田: "形状記憶合金を用いた宇宙用能動保持機構 ー スペースアネモネーー", 第 4 回宇宙ステーション講演会, pp. 119-120, 1988.
36. 町田, 戸田, 岩田, 飯倉, 小松, 岡: "能動コンプライアンス効果器によるスペースクレーンの高技能化", 第 4 回宇宙ステーション講演会, 1988.
35. 岩田, 町田, 戸田, 山本, 橋本: "真空中における制動材料の特性(第 2 報)", 日本潤滑学

会第 32 期全国大会, pp. 209-212, 1987.

34. 町田, 戸田, 岩田: "EVA ロボットの概念研究", 宇宙用人工知能ロボットオートメーションシンポジウム, 1987.

33. 町田, 戸田, 岩田, 小松, 上之原, 桑尾, 本橋, 上野: "宇宙用作業システムの高性能化検討", 宇宙用人工知能ロボットオートメーションシンポジウム, 1987.

32. 岩田, 町田, 川田, 戸田, 佐々木, 西岡, 川島, 丸茂, 本田: "RMS 用高出力アクチュエータの研究 - 歯車の真空試験(3) -", 第 31 回宇宙科学連合講演会, pp. 838-839, 1987.

31. 町田, 戸田, 岩田: "宇宙における近接作業システムの検討", 第 31 回宇宙科学連合講演会, 1987.

30. 町田, 戸田, 岩田, 河内, 中村, 大井, 杉浦, 小池, 山崎: "宇宙マニピュレータ用グラフィックシミュレータの試作", 第 31 回宇宙科学連合講演会, 1987.

29. 戸田, 町田, 岩田: "宇宙用マニピュレータの多腕統合化", 第 31 回宇宙科学連合講演会, 1987.

28. 町田, 川田, 岩田, 戸田, 堀, 栗田, 本田: "宇宙用大型マニピュレータのアクチュエータの試作研究", 昭和 62 年度精密工学会秋季大会, 1987.

27. 町田, 戸田, 岩田, 河内, 中村: "マスタ・スレーブマニピュレータ用シミュレータの試作", 計測自動制御学会, 1987.

26. 岩田, 町田, 戸田, 山本, 橋本: "真空中における制動材料の特性", 日本潤滑学会第 31 期春期研究発表会, pp. 373-376, 1987.

25. 佐々木, 丸茂, 川島, 西岡, 本田, 岩田, 町田, 川田: "真空中における平歯車の特性(第 2 報)", 日本潤滑学会第 31 期春期研究発表会, 1987.

24. 岩田, 村上, 一村: "低地球軌道上の原子状酸素模擬の研究", 第 3 回宇宙ステーション講演会, pp. 39-40, 1987.

23. 町田, 戸田, 岩田: "マニピュレータ用実時間グラフィックシミュレータとその応用", 第 3 回宇宙ステーション講演会, 1987.

22. 戸田, 町田, 岩田, 川田: "多関節マニピュレータによるセンサー・プラットフォームの制御", 第 3 回宇宙ステーション講演会, 1987.

21. 岩田, 村上, 一村: "低地球軌道上における原子状酸素模擬装置の試作", 応用物理学等連合講演会, pp. 289, 1987.

20. 岩田, 町田, 川田, 戸田, 栗田, 本田: "形状記憶合金の宇宙用アクチュエータへの応用 - スペースアネモネ -", 第 30 回宇宙科学連合講演会, pp. 426-427, 1986.

19. 岩田, 町田, 戸田, 山本, 橋本: "マニピュレータ用制動材料の研究", 第 30 回宇宙科学連合講演会, pp. 428-429, 1986.

18. 戸田, 町田, 岩田, 中川, 山田: "一般化マスター・スレーブ・マニピュレータ・システムの開発", 第 30 回宇宙科学連合講演会, 1986.

17. 戸田, 町田, 岩田, 中川, 杉浦, 大塚, 藪内: "一般化マスタアームの開発", 第 30 回宇宙科学連合講演会, 1986.

16. 町田, 岩田, 戸田, 川田: "RMS 用高トルクアクチュエータの研究 - 試作および真空試験 -", 第 30 回宇宙科学連合講演会, 1986.

15. 町田, 戸田, 岩田, 川田: "マニピュレータによる太陽集光装置組立技術の検討", 第 4 回宇宙用太陽集光装置とその利用ワークショップ, 1986.

14. 岩田, 町田, 川田, 丸茂, 西岡, 佐々木, 川島: "真空中における平歯車の特性", 日本潤滑学会第 30 期春期研究発表会, pp. 297-300, 1986.

13. 町田, 岩田, 戸田, 川田: "RMS 用高トルクアクチュエータの研究 - アクチュエータの設計 -", 第 2 回宇宙ステーション講演会, pp. 155-156, 1986.

12. 岩田: "原子状酸素を用いた半導体絶縁膜の作製", 第 2 回宇宙ステーション講演会, pp. 67-68, 1986.

11. 町田, 戸田, 岩田: "EVA ロボットの概念", 第 2 回宇宙ステーション講演会, 1986.

10. 岩田, 町田, 川田, 栗田, 本田: "形状記憶合金の真空中における特性", 真空連合講演会, pp. 70-71, 1985.
9. 町田, 戸田, 岩田, 田中, 井上, 山田, 土屋: "スペースマニピュレータ用制御器の試作", 第 29 回宇宙科学連合講演会, 1985.
8. 戸田, 町田, 岩田, 川田: "一般化マスター・アームの設計", 第 29 回宇宙科学連合講演会, 1985.
7. 町田, 川田, 岩田, 佐々木, 西岡, 川島, 丸茂, 本田: "RMS 用高トルクアクチュエータの研究 - 歯車の真空試験 その2 -", 第 29 回宇宙科学連合講演会, 1985.
6. 町田, 戸田, 岩田: "宇宙用小型マニピュレータの開発", 第 29 回宇宙科学連合講演会, 1985.
5. 岩田, 町田: "真空中におけるハーモニックギアの潤滑法", 日本潤滑学会第 29 期春期研究発表会, pp. 97-100, 1985.
4. 町田, 岩田, 戸田, 井上, 土屋, 石井: "マニピュレータ用アクチュエータの開発", 宇宙ステーション講演会, 1985.
3. 町田, 川田, 岩田, 丸茂, 西岡, 本田: "RMS 用高トルクアクチュエータの研究 - 歯車の真空試験 -", 宇宙ステーション講演会, 1985.
2. 町田, 戸田, 岩田: "宇宙用マニピュレータの設計", 宇宙ステーション講演会, 1985.
1. 岩田, 町田: "真空中におけるハーモニックギアの耐久性", 第 28 回宇宙科学連合講演会, pp. 428-429, 1984.

入所前

0. 岩田, 金, 高倉, 浜川: "分子線 Grapho-epitaxy 用基板の試作", 応用物理学会, 1983.

Patents(5 items)

5. 岩田, 高崎, 川崎: 人工衛星に搭載した水晶発振器の時刻同期方法及びシステム, 特許 5008070(2012/06/08)
4. 岩田, 村上: 形状記憶合金を用いた姿勢制御駆動装置及び形状記憶合金の劣化状態の診断方法, 特許 3060015 (1999/04/28)
3. 村上, 岩田: 無重力下で物体を固定する方法, 特許 2799433 (1997/07/10)
2. 岩田: 実時間3次元運動測定装置およびその方法, 特許 2580516 (1996/11/21)
1. 岩田: 原子状酸素を用いた半導体絶縁膜の形成方法, 特許 1623584 (1991/11/18)

Others (13 items)

13. "微小重力環境下での非ホロノミック運動の研究", 微小重力環境下での剛体力学の基礎研究, 平成 9 年度調査報告書 NEDO-ITK-9708, 1999.
12. "微小重力環境下での非ホロノミック運動の研究", 微小重力環境下での剛体力学の基礎研究, 平成 9 年度調査報告書 NEDO-ITK-9707, 1998.
11. "微小重力環境を利用した非ホロノミック運動の研究", 微小重力環境下での剛体力学の基礎研究, 平成 9 年度調査報告書 NEDO-ITK-9607, 1997.
10. "落下施設を使った宇宙ロボットの無重力運動実験", 電総研ニュース 560 号, 1996.
9. "微小重力環境を利用した非ホロノミック運動の研究", 平成 7 年度微小重力実験の利用促進に係わる調査研究報告書, 日機連 7 先端-9, 1996.
8. "3次元空間での非ホロノミックな運動に関する研究", 平成 6 年度調査報告書 NEDO-ITK-9408, 1995.
7. "ロボットマニピュレータの宇宙環境適応技術の研究", 電子技術総合研究所研究報告, 1994.

6. "月面探査機に関する検討", 月・惑星開発利用のための観測・分析技術に関する調査, 平成
5. 年度宇宙開発事業団委託業務成果報告書 NASDA-PSPC-62196, pp. 23-33, 1994.
4. "電子技術総合研究所の月資源探求", 月・惑星 Journal, The Lunar and Planetary Society, No. 7, pp. 7, 1993.
3. "月面ローバの拡張", 月・惑星開発利用のためのリモートセンシングミッションに関する調査 (その5), 平成4年度宇宙開発事業団委託業務成果報告書, pp. 27-28, 1993.
2. "形状記憶合金とその使い方", 日刊工業新聞社, pp. 145-147, 1987.
1. "真空×トライボロジ", 清浄気体中の駆動技術, 精密工学会編, pp. 276-283, 1986.