



エネルギー管理システム

- Energy Management System -

エネルギー管理システム

エネルギー使用を最適化し、環境負荷を低減させるシステム

スマートグリッドのための太陽光・風力発電量予測システム

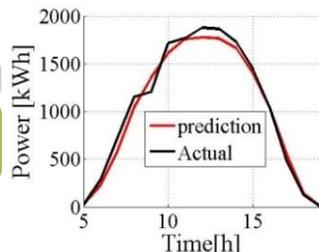
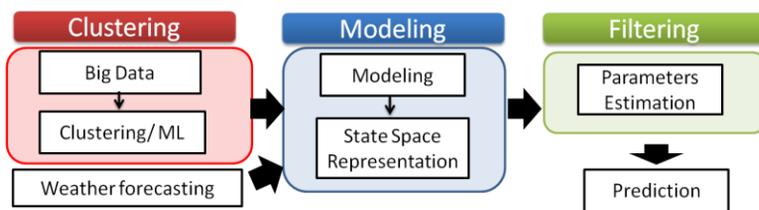
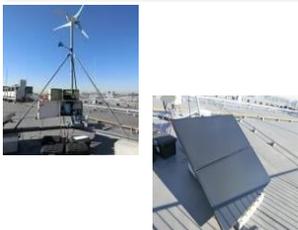
具体例

通信コスト低減化のための分散型空調管理システム(BEMS)

充放電可能な二次電池を安全・高効率に利用するためのマネジメントシステム

発電量予測

24時間先の発電出力の予測システム



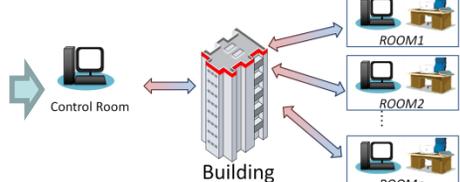
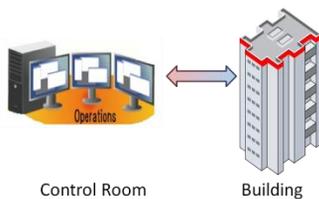
誤差の小さい予測

BEMS

通信コスト + 快適性 + ピークカットが実現可能なシステム

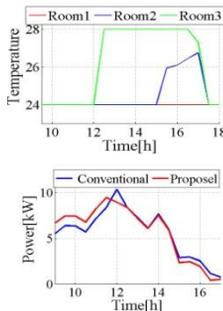
集中制御システム

分散制御システム



中央管理室の負担 大

中央管理室の負担 小



	通信時間
提案手法	17.5[s]
従来手法	50.8[s]

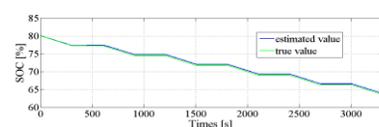
通信コスト
快適性
ピークカット

バッテリーマネジメント

バッテリーの充電率(SOC)推定システム



Li-ion バッテリ



精度の良く推定が可能

研究者名

システムデザイン工学科 / 総合デザイン工学専攻 教授 滑川 徹
大学院生 須田 貴俊

お問合せ先

Email: namerikawa@sd.keio.ac.jp TEL: 045-566-1731
URL : <http://www.namerikawa.sd.keio.ac.jp/>



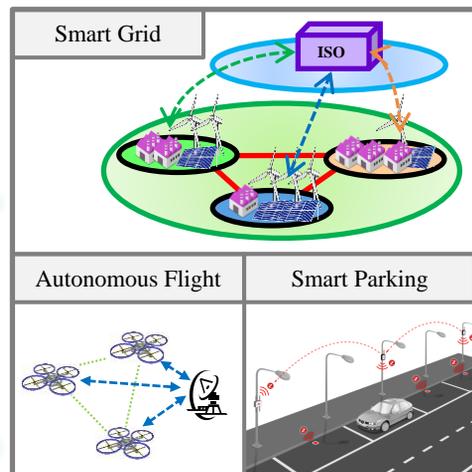
CPSにおけるサイバー攻撃の検出

- Detection of Cyber Attacks in Cyber-Physical Systems -

サイバーフィジカルシステム(CPS)

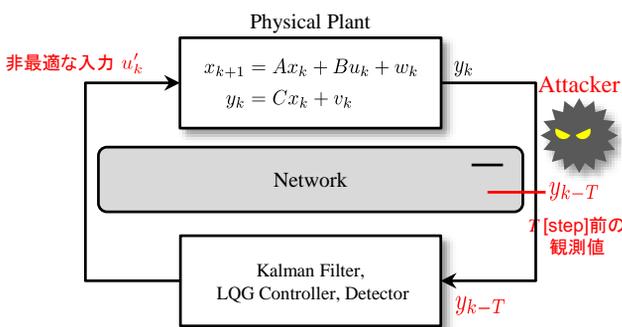
- ICTの深化に伴うネットワーク化やサイバー空間利用の飛躍的發展
 - 現実世界に点在する「もの」がIoTの技術革新により「システム化」
- ICT・IoT技術を最大限活用し、サイバー空間と実空間との融合
- ネットワーク依存性が高く、**サイバー攻撃を受ける**可能性がある
 - 制御システムに対する攻撃が増加するため、**地球環境**や**生命活動の破壊**に繋がる恐れあり
 - 攻撃の高度化による**検出の難化**

CPSにおけるサイバー攻撃に対する頑健性の確立



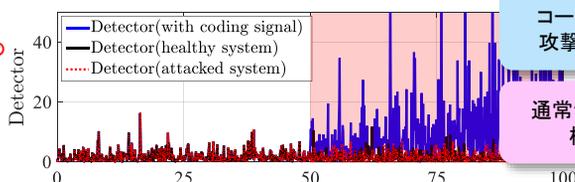
リプレイ攻撃

Motivation: **StuxNet Incident** (Iran, 2009)



- 攻撃者は盗聴さえできればよい(**モデル情報必要なし**)
- 過去情報を用いているため通常システムでは検出困難

アプローチ → 観測値へのコード信号 + ゲーム理論

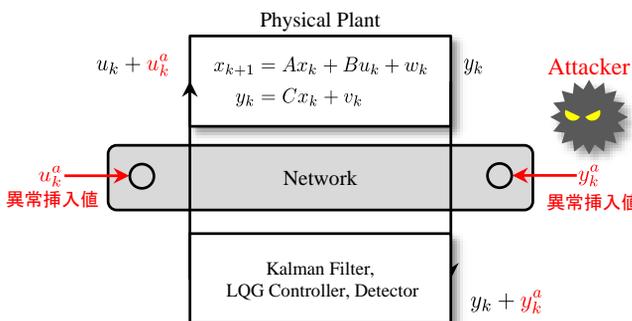


コード信号により攻撃を検出可能

通常システムでは検出困難

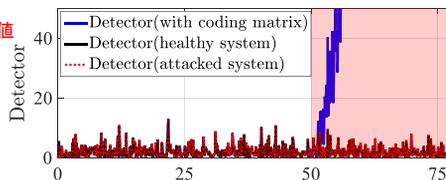
完全ステルス攻撃

Motivation: **Maroochy Incident** (Australia, 2001)



- システムモデルを既知な攻撃者
- 洗練された攻撃であり、通常システムでは**検出不可能**

アプローチ → 観測値へのコード行列



コード行列により攻撃を検出可能

通常システムでは攻撃時の観測残差が変化しない(検出不可能)

研究者名

システムデザイン工学科 / 総合デザイン工学専攻 教授 滑川 徹
大学院生 篠原 巧

お問合せ先

Email: namerikawa@sd.keio.ac.jp TEL: 045-566-1731
URL : <http://www.namerikawa.sd.keio.ac.jp/>



電力網のダイナミックプライシング

-Dynamic Pricing for Power Network-

Background

脱原発・地球温暖化問題

風力・太陽光発電大量導入

発電量は天候依存

Problem

電力需給バランスの乱れ

系統周波数変動発生

電力系統への悪影響

Approach

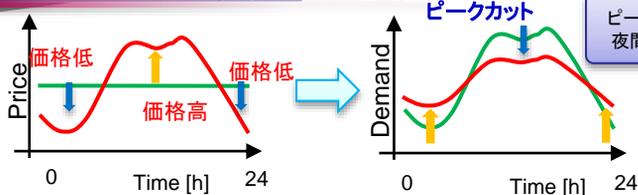
ダイナミックプライシング

電力価格動的決定

電力価格による電力需給制御



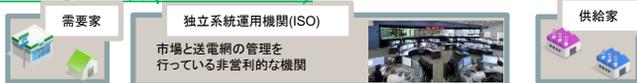
ダイナミックプライシングとは?



電力料金の単価を時間で変化させる料金体系

- 需要が多い昼の時間帯・再生可能エネルギー発電量の急減
 - 電力料金を上げる → 電力需要の低下
- 需要が少ない深夜の時間帯・再生可能エネルギー発電量の急増
 - 電力料金を下げる → 電力需要の増加

3つの参加者(プレイヤー)



電力負荷平準化・電力需給一致

アプローチ1 前日決定電力料金: Day-Ahead Pricing

主問題

$$\max_{s, s_t, d, \theta} \sum_{i \in A} \{v_i(d_i|t) - c_i(s_i) - c_{ii}(s_{ii}) - f_i(\theta_i)\}$$

需要家の効用 (Consumer utility), 供給者の発電費用 (Generator cost), 大型発電設備の発電費用 (Large generator cost), 電力潮流に関するペナルティ (Penalty for power flow)

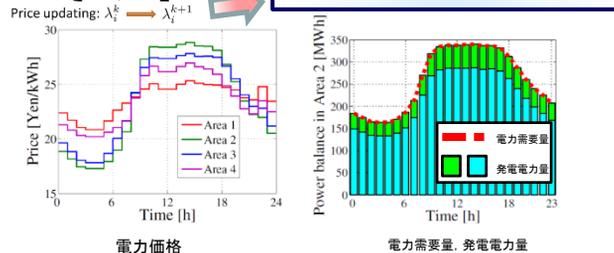
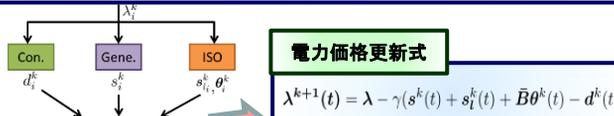
$$s.t. s + s_t + \bar{B}\theta = d$$

発電電力量 (Generated power), 地域間潮流 (Regional flow), 電力需要量 (Power demand)

双対問題

$$\min_{\lambda_0(t)} \max_{(s, s_t, d, \theta) \in \mathcal{F}} L(s, s_t, d, \theta, \lambda_0(t))$$

$$L = \max_{(s, s_t, d, \theta) \in \mathcal{F}} \sum_{i \in A} \{v_i(d_i|t) - c_i(s_i) - c_{ii}(s_{ii}) - f_i(\theta_i)\} + \lambda_0(t)^T (s + s_t + \bar{B}\theta - d)$$



アプローチ2 実時間電力料金: Real-Time Pricing

主問題

$$\max_x \sum_{i=1}^n J_i(x_i) + J(z)$$

目的関数 (プレイヤーの利益の総和, 公共利益の最大化) (Objective function)

$$s.t. z = H(x) = \sum_{i=1}^n H_i(x_i)$$

制約条件 (公共利益ダイナミクス・需給偏差の解消) (Constraints)

$$g_j(x) = 0 \quad (j = 1, \dots, m)$$

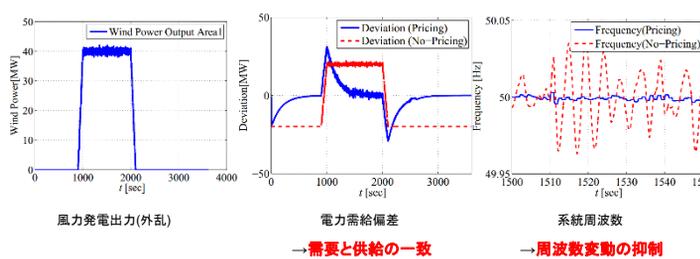
非協力ゲーム

$$\min_{\lambda_j} \mathcal{O}_i(x, \lambda_j) - \min_{\lambda_j} \lambda_j g_j(x)$$

ISO目的関数 (ISO objective function)

$$\max_{x_i} \mathcal{C}_i(x_i, x_{-i}, \lambda_j) - \max_{x_i} J_i(x_i) + \pi_i(x_i, x_{-i}, \lambda)$$

需要家(供給者)目的関数 (Consumer/Supplier objective function)



研究者名

システムデザイン工学科/総合デザイン工学専攻 教授 滑川 徹

訪問研究員 大川 佳寛 大学院生 永見 健太郎

お問合せ先

Email: namerikawa@sd.keio.ac.jp TEL: 045-566-1731
URL : http://www.namerikawa.sd.keio.ac.jp/



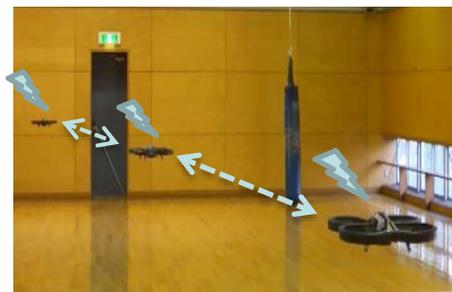
分散協調型マルチエージェントシステム

-Distributed Cooperative Control for Multi-Agent Systems-

Multi-Agent Systems

ネットワーク接続された複数機エージェントが情報交換を通し、協調的にタスクを行うシステム

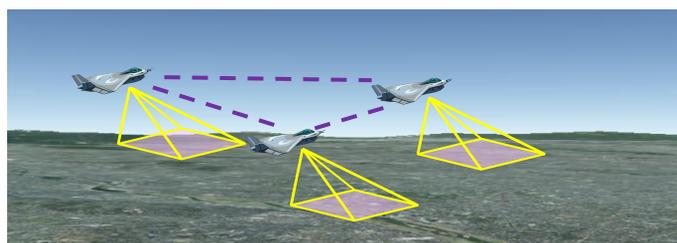
- 優れた効率性 - 短時間等, 作業効率の向上
- 優れた耐故障性 - タスク遂行力の向上



マルチエージェントシステム

応用例

- フォーメーション制御への応用
- 環境認識問題への応用
- 動物の群れ行動の再現



複数のUAVによる情報収集のイメージ

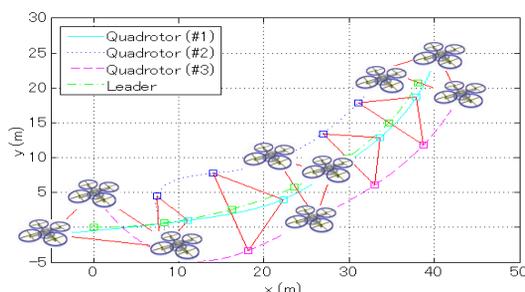
① Formation Control

UAV (無人航空機) 群のフォーメーション

合意アルゴリズムによる協調制御

$$u_i = - \sum_j \alpha_k \left(x_j^{(k)} - x_i^{(k)} \right)$$

入力 α_k ゲイン 状態量偏差



② Disturbance Estimation

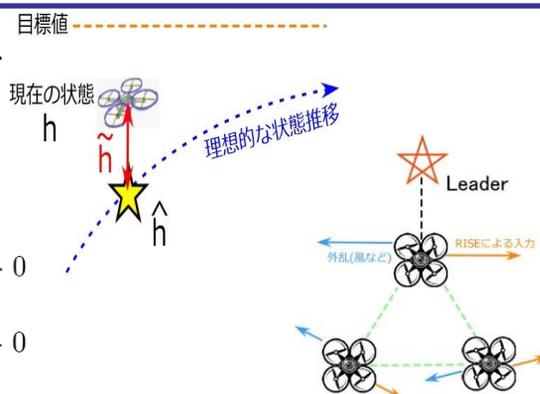
RISE(Robust Integral of the Sign of Error)を用いてシステム上の外乱を推定

- ➡ 外乱をキャンセルすることでロバスト性を向上させたフォーメーション制御

$$\hat{w} = \alpha e + \int_0^t (e + \beta \text{sgn}(e)) d\tau$$

$$e = \dot{\tilde{h}} + k\tilde{h}$$

外乱推定値 $\alpha, \beta \in \mathbb{R} > 0$ ゲイン $k \in \mathbb{R} > 0$ ゲイン 状態推定誤差



研究者名

システムデザイン工学科 / 総合デザイン工学専攻 教授 滑川 徹
大学院生 駒木根 悠

お問合せ先

Email: namerikawa@sd.keio.ac.jp TEL: 045-566-1731
URL : http://www.namerikawa.sd.keio.ac.jp/



スマート交通システム

- Smart Transport System -

ITS(Intelligent Transport System)

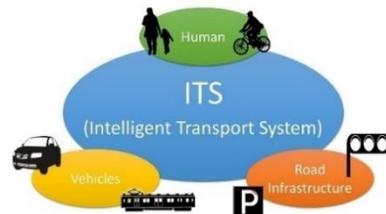
交通渋滞

- ・ 経済損失
- ・ 環境汚染
- ・ 交通事故要因

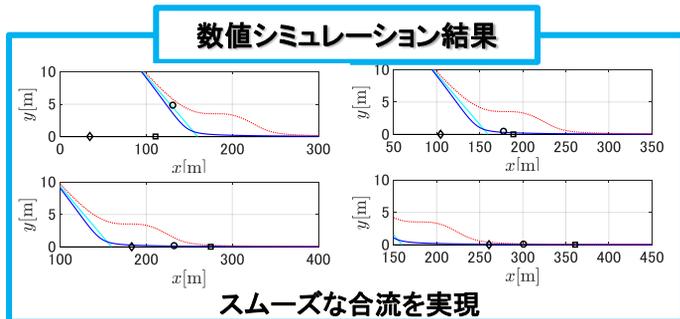
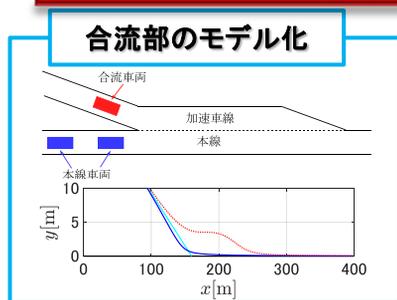
ITS

人・乗り物・自動車間で
情報交換して渋滞抑制

ソフト面からの交通渋滞抑制施策

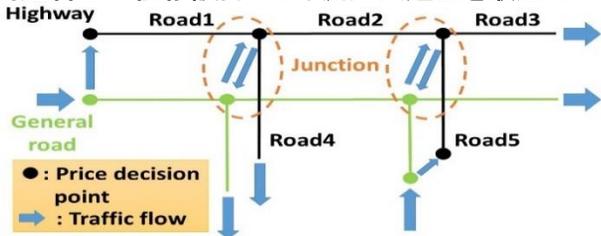


➤ 高速道路における合流制御



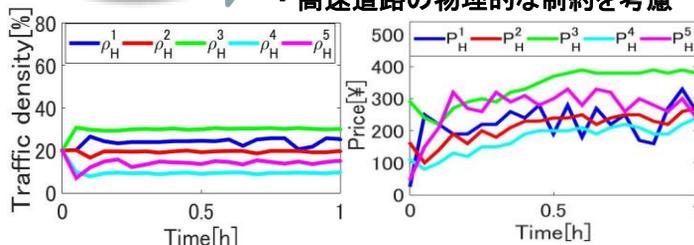
➤ 高速道路におけるロードプライシング

高速料金の価格設計により流入交通量を最適化



MPC

- ・ 価格の変動を抑制
- ・ 高速道路の物理的な制約を考慮

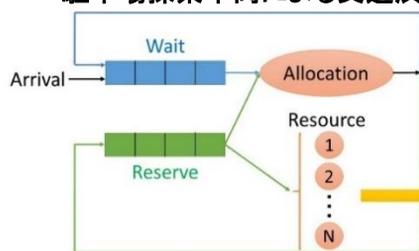


目標交通密度に収束

最適な価格設計

➤ Smart Parkingシステム

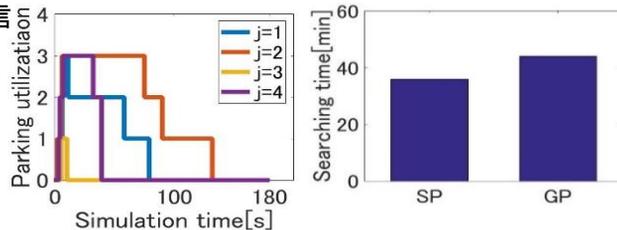
駐車場探索車両による交通渋滞



ITSによる情報通信

リアルタイムで駐車場の空き状態、ドライバーの状態を更新

各ドライバーの要望(目的地までの距離、駐車代金)に応じて最適駐車場を割り当てるシステム



駐車場探索時間の短縮により渋滞発生を抑制

研究者名

システムデザイン工学科/総合デザイン工学専攻 教授 滑川 徹

大学院生 中西 啓晃 林 靖大/学部生 吉原 美祐

お問合せ先

Email: namerikawa@sd.keio.ac.jp TEL: 045-566-1731
URL : http://www.namerikawa.sd.keio.ac.jp/

