

岡山理科大学における産学官連携活動紹介① 14:00~



「大規模3D道路データの 高速処理技術の開発」

岡山理科大学 工学部情報工学科 准教授
島田 英之 氏

◆ 講師紹介

1989年岡山理科大学理学部卒業。1994年同大学院博士課程修了。博士(工学)。同年同大学助手、2007年同准教授に就任、現在に至る。パターン認識、CG等、コンピュータ応用分野の研究に従事している。

◆ 講演内容

近年普及が進んでいるモバイルマッピングシステム(MMS)は、道路をレーザスキャンしつつ走行し、3次元計測を行える車両である。しかし、データ量が膨大であり、従来の枠組みでの活用が困難であった。そこで我々は、MMS点群を効率よく扱えるシステムの開発に取り組んできた。現在は製品化され、各種の道路関連業務で利用されている。講演では、共同研究の経緯、研究内容紹介、今後の展開について述べる。

岡山理科大学における産学官連携活動紹介② 14:15~



「試作電気自動車OVEC-ONEの パワーエレクトロニクス」

岡山理科大学 工学部電気電子システム学科 准教授
筈 展幸 氏

◆ 講師紹介

1993年東京都立科学技術大学(現、首都大学東京)工学部卒業。1998年 同大学院博士課程修了。博士(工学)。同年 岡山理科大学工学部電子工学科助手、2003年カナダ・ビクトリア大学工学部客員研究員を経て、2006年 岡山理科大学工学部電子工学科助教授に就任、現在に至る。パワーエレクトロニクス、モーター制御、太陽光・風力発電の研究に従事している。

◆ 講演内容

「おかやま次世代自動車技術研究開発センター(OVEC)」を拠点に県内の自動車部品メーカーなど16社と岡山理科大学が電気自動車を共同開発している。試作車の最大の特徴は、タイヤを直接駆動するインホイールの永久磁石同期モータ。このモータを高効率で反応よくインバータで駆動するモータ制御ユニットの構築を担当している。車両として個々の部品の性能を最大限に引き出すユニットを目指している。