

研究タイトル:

沖縄近海における海洋保全を目的とした水中機器の開発



氏名: 武村 史朗 / TAKEMURA Fumiaki E-mail: takemura@okinawa-ct.ac.jp

職名: 教授 学位: 博士(工学)

所属学会・協会: 日本ロボット学会, 日本機械学会, 計測自動制御学会, IEEE

キーワード: 水中ロボット, フィールドロボティクス

技術相談
提供可能技術: ・フィールドで扱うロボットの開発
・水中ロボットに関すること
・ロボティクス, メカトロニクス

研究内容: 環境保全を目的とした水中ロボットの開発

サンゴ礁は、漁場の提供、国土の形成・保持、観光やレクリエーションの創出、津波の緩和など、重要な価値を有しています。いずれも健全なサンゴ礁生態系が維持されてはじめて実現するものです。近年、サンゴ礁は様々な要因によって世界的に衰退傾向にあり、特に人口密集地近くで深刻です。サンゴ被度減少の原因は、高水温による白化現象、赤土の流出、水質の悪化、オニヒトデの大発生等様々な影響があります。そのため、計測・観測・採取など、複数のタスクに柔軟に対応可能な作業支援のニーズがあります。

そこで、我々はサンゴ礁の環境保全を目的として、水中ロボットの開発を行っています。サンゴ礁の保全活動を行う水中ロボットとしては水深 10～30m 程度の活動を想定しています。オニヒトデに酢酸注射をすると死ぬことから、遠隔操作により海中でオニヒトデに酢酸注射可能な水中ロボットを実現しています(図1)。また、海底の3次元地図を作成するための船で曳航する曳航型水中ロボットを実現しています(図2)。曳航型ロボットに5台のカメラを搭載し、海底写真を多方向から撮影することで海底の3次元地図作成を実現しています。サンゴを含んだ3次元地図を元にして AI 等を用いることでサンゴの大きさや族の同定など、環境保全のための情報収集に役立てることができます。



図1 作業する水中ロボット (水中写真)

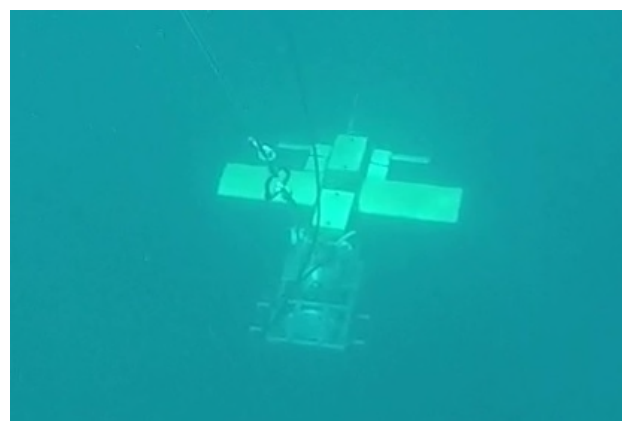


図2 曳航型水中ロボット (水中写真)

提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)	

研究タイトル：

金属結晶材料の微視的内部構造解析

氏名： 比嘉 吉一 / HIGA Yoshikazu E-mail: y.higa@okinawa-ct.ac.jp

職名： 教授 学位： 博士(工学)

所属学会・協会： 日本機械学会, 日本材料学会

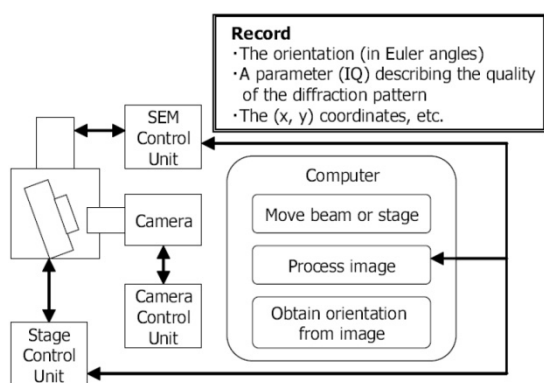
キーワード： SEM/EBSD, AFM, ナノインデンテーション, 可視化

技術相談
提供可能技術：
 ・SEM/EBSD 法による結晶方位マッピング
 ・AFM(原子間力顕微鏡), ナノインデンテーション試験による材料特性評価
 ・μCT による内部構造観察と 3D 構造評価

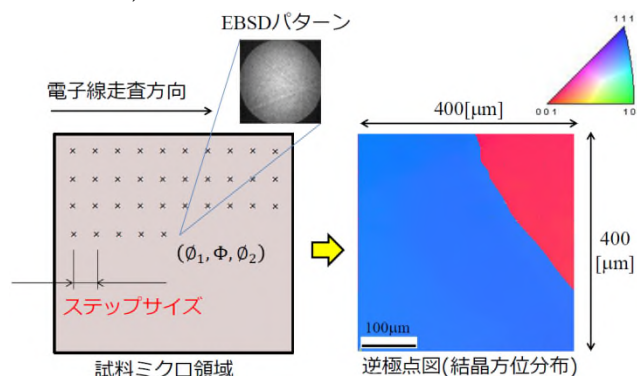


研究内容： 金属結晶内部の格子欠陥場の観察と 3 次元可視化に関する研究

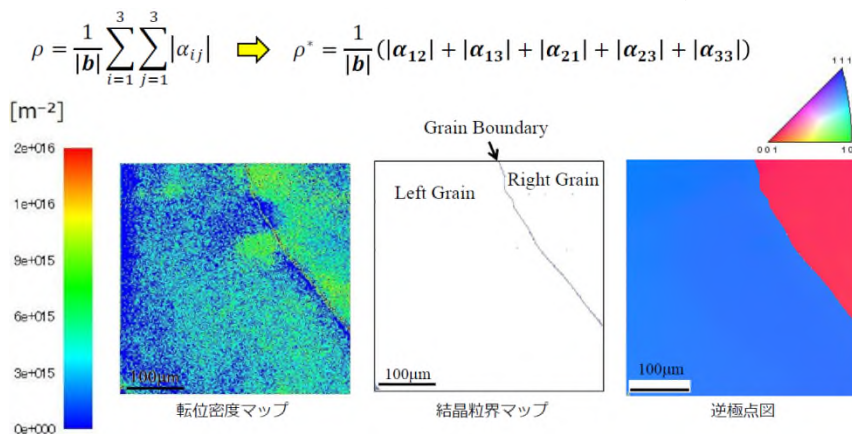
機械構造設計・材料設計指針に必要なデータである金属結晶材料内部の非弾性局所変形場に対して、変形の素過程である転位 (dislocation) とそれが作る巨大な集団構造について『三次元欠陥構造体』として可視化する実験手法ならびにその方法論の確立を目指す。これを、使用する装置機器類・検出原理ならびにその方法論から『SEM/EBSD-CT 法』と名付け、得られた『三次元欠陥構造体』情報を新規材料設計あるいは製造技術開発に貢献しようとするものである (<http://onctmcsml.web.fc2.com/>)。



SEM/EBSD システム構成



局所方位情報→IP マップ像



局所方位情報→転位密度テンソル計算→転位密度マップ

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	
SEM/EBSD(TSL ソリューションズ)	
原子間力顕微鏡 XE-100(パーク・システムズ)	
ナノインデンテーション(Hysitron)	

研究タイトル:

マイクロフィン管内蒸発に関する理論解析

氏名: 眞喜志 治 / MAKISHI Osamu E-mail: omakis@okinawa-ct.ac.jp

職名: 教授 学位: 博士(工学)

所属学会・協会: 日本機械学会, 日本伝熱学会, 日本冷凍空調学会

キーワード: 相変化熱伝達, 伝熱促進

技術相談
提供可能技術:
・熱交換器の設計
・熱流動解析



研究内容:

螺旋溝付きマイクロフィン管は高性能蒸発管として冷凍空調機に広く使用されており, 伝熱性能および圧力降下に及ぼすフィン寸法・形状の影響について多数の研究がなされている. また伝熱性能に関して, 平滑管に関する経験式を拡張した形の経験式が多くの研究者によって提案されている. これまでに, 図1に示すような薄液膜が支配的な管上半部に関しては, 厳密な境界条件を用いた数値解析を, 管下半部の成層液膜からの熱伝達に関しては上記経験式を適用し, 気液界面形状に及ぼす表面張力の影響を考慮した水平マイクロフィン管内蒸発の成層流モデルを提案した. そして, 理論モデルによる熱伝達率の予測値と4種類の管, 3種類の冷媒に関する実験値を比較し, 低質量流束域において両者は良好に一致することを示した. また, マイクロフィン管内の液単相流に関する熱伝達の経験式を管内蒸発流の場合に拡張した環状流モデルを提案し, 上述の成層流モデルと組み合わせることにより, 4種類の管, 3種類の冷媒に関する実験値とかなり良く一致することを示した. しかし, このモデルでは核沸騰の寄与についての検討がなされておらず, 高熱流束域のデータとの一致が十分でなかったため, マイクロフィン管内蒸発における核沸騰成分の表示式を検討し, これを組み込んだ成層流モデルと環状流モデルを提案した. 両モデルによる周平均熱伝達率を, 流動様式を考慮して重み付き平均することにより, 従来の実験値と良好な一致が得られた.

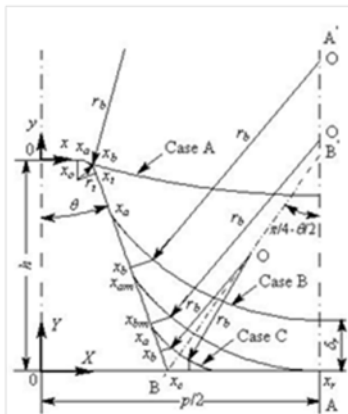


図1 物理モデル

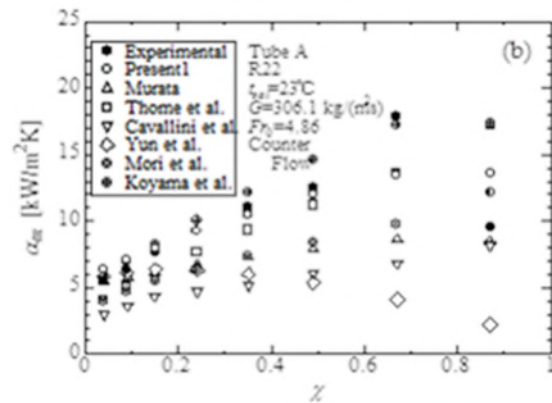


図2 実験値と予測値の比較例

提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)	
赤外線サーモグラフィ・TVS-8500(日本アビオニクス)	
熱物性測定装置・TPS2500(京都電子工業)	
表面張力計・DY-700(協和界面科学)	

研究タイトル：

熱流体関連機器の物質輸送動現象の解明と応用展開

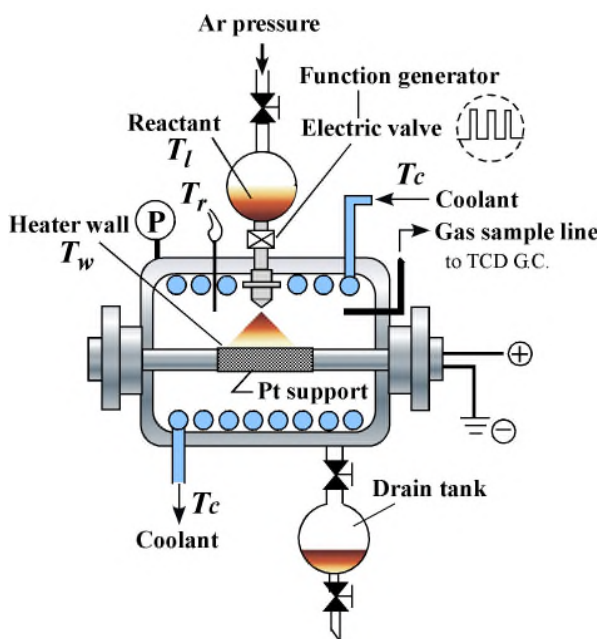


氏名：	山城光／YAMASHIRO Hikaru	E-mail：	hyama@okinawa-ct.ac.jp
職名：	教授	学位：	博士(工学)
所属学会・協会：	機械学会, 伝熱学会, 冷凍空調学会		
キーワード：	熱、流体、物質移動、エネルギー		
技術相談 提供可能技術：	機器の熱流動解析、熱エネルギーの有効利用、マイクロリアクターなど		

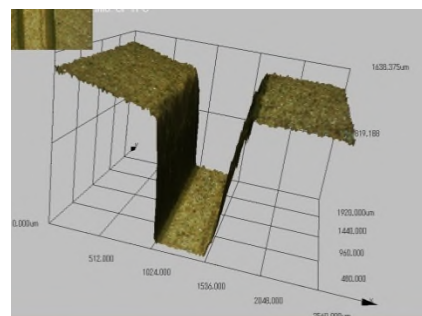
研究内容：

化学反応を伴う相変化伝熱(沸騰・凝縮・凝固)やヒートショックや熱エネルギーの動力変換について知的好奇心が有り、下記の卒研テーマを掲げて教育及び研究指導を行っています。

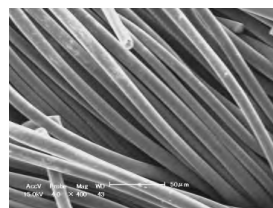
- ・環状飽和炭化水素の浸漬沸騰熱反応特性
- ・高温加熱反応面(炭素繊維、多孔質金属)における微小液滴の急速蒸発と脱水素化反応
- ・多孔質セラミック基板の細孔分布制御とマイクロリアクターへの応用
- ・炭化水素系作動媒体の熱動力変換に関する研究



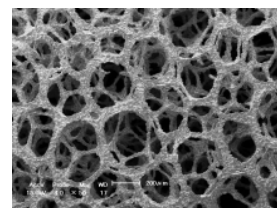
スプレーパルス式改質器



多孔質セラミック基板に形成された微細流路



炭素繊維材



多孔質金属

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	
赤外分光分析装置	
空孔比表面積測定装置	
小型蒸気タービンシステム	
軸流型風洞実験装置	

研究タイトル:

制御システムの設計・開発に関する研究

氏名:	安里健太郎 / ASATO Kentaro	E-mail:	k_asato@okinawa-ct.ac.jp
職名:	教授	学位:	博士(工学)
所属学会・協会:	計測自動制御学会, システム制御情報学会, 電気学会		
キーワード:	制御工学, 制御理論, ソフトコンピューティング		
技術相談 提供可能技術:	・制御理論に基づいた制御システムの設計・開発 ・ソフトコンピューティングに基づいた制御システムの設計・開発 ・ニーズ指向型介護ロボットの開発 ・マイクロコントローラを活用した科学技術教材の開発		



研究内容: 制御理論およびソフトコンピューティング技術に基づいた制御システムの設計・開発に関する研究

① ニーズ指向型介護ロボットの開発

我が国は国際的にみても突出した超高齢社会となっており、とりわけ介護分野では課題先進国となっている。近年は介護人材の不足や過重労働が深刻な問題となっており、これらの解決策として介護ロボットの利活用が注目を集めているが、その開発段階において「真のニーズ」が十分に検討されていないこともあり、実際の介護現場において定着できていない現状がある。本研究では、〈介護〉と〈ロボット〉の融合的知見を涵養する新しい「ニーズ・シーズ連携養成法の構築」および介護ロボット開発のための「ラピッドプロトタイピングツールの開発」を行い、これらを活用したニーズ指向型介護ロボットの開発を行っている。



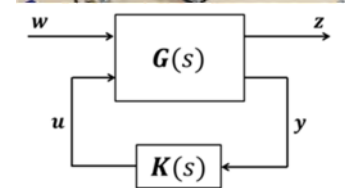
② 論理的思考力育成および就業意識向上のための科学技術教材の開発

現在、さまざまな科学技術教育活動が行われているが、重要な観点の一つである「論理的思考の必要性」をテーマとして扱っているものは非常に少ない。そこで、『数学を主体とする論理的思考力の育成』および『就業意識のさらなる向上』を目的として、マイクロコントローラやシングルボードコンピュータを活用した利用価値の高い科学技術教材の開発を行っている。また、近年はIoTや人工知能(主にディープラーニング)といった技術分野の教材開発も行っている。



③ 磁気浮上システムの開発

磁力を利用した磁性体の浮上制御は古くから研究されており、リニアモーターカー、(磁気)軸受、柔軟ビームのたわみ制御などに応用されている。現在本研究では、マイコンを利用した制御理論の検証用および教育用としての磁気浮上システムの開発などを行っている。



④ システムの低次元化に関する研究

制御しようとするシステムの規模が大きくなると、コントローラの設計で問題が生じたり、維持・管理の面で不都合が生じたりする。そこで、一般化グラミアンやLMI(線形行列不等式)などを利用して、大規模な制御システムを簡略化する方法について研究を行い、これらの問題の解決を目指している。



提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)	
各種マイクロコントローラ, シングルボードコンピュータ	アクティブサスペンション実験装置(Quanser)
Matlab・制御系ツールボックス(MathWorks)	3自由度ヘリコプタ実験装置(Quanser)
Scilab(フリーソフト)	磁気浮上実験装置(自作)
倒立振り子実験装置(サーボテクノ)	モーター制御実験装置(自作)
高精度線形台車型倒立振り子実験装置(Quanser)	Neural network console(Sony)

研究タイトル：

各種熱源による材料の溶接・接合と二次加工

氏名： 津村 卓也 / TSUMURA Takuya

E-mail: tsumura@okinawa-ct.ac.jp

職名： 教授

学位： 博士(工学)

所属学会・協会： 溶接学会, 日本機械学会, 軽金属学会, 日本材料学会, 日本溶接協会

キーワード： 固相接合, 異種材料, FSW/FSSW/FSP, 金属付加製造, 表面処理・改質, レーザ, アーク

技術相談

提供可能技術：

- ・異種金属材料の固相接合 (FSW/FSSW)
- ・各種熱源による金属の表面処理・改質 (FSP)
- ・金属の付加製造 (3次元積層造形)
- ・金属材料の溶接・接合



研究内容： 摩擦発熱を利用した異種金属の固相接合と金属微細組織の改質

摩擦攪拌接合法 (Friction Stir Welding: FSW, 図1), 摩擦攪拌点接合法 (Friction Stir Spot Welding: FSSW, 図2) などの固相接合法による異種金属の接合に関する研究を行っている。【(例) オフセット付き突合せ接合: 純銅ー純ニッケル, (図3), FSSW: 難燃性マグネシウム合金ー亜鉛めっき鋼板 (図4)】また, FSW を応用した摩擦攪拌処理 (Friction Stir Processing: FSP) による軽合金 (アルミニウム合金, 難燃性マグネシウム合金) の成形加工性に関する検討も行なっている。

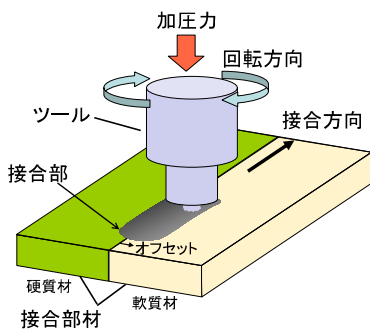


図1 オフセット付き異材突合せ摩擦攪拌接合法 (FSW) の模式図

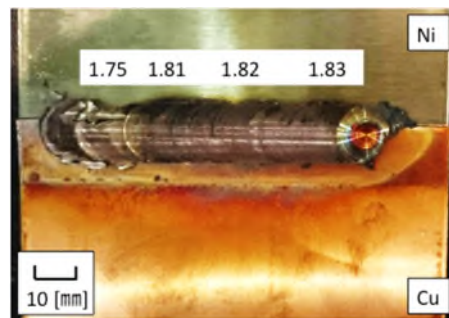


図3 オフセット付 FSW による純銅ー純ニッケルの突合せ継手の外観 (ツール挿入深さの影響)

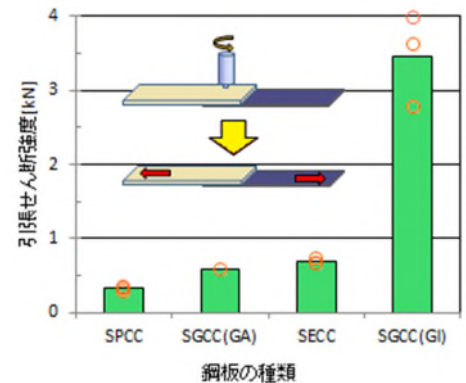


図4 難燃性 Mg 合金と各種亜鉛めっき鋼板の FSSW 継手引張せん断強度の比較

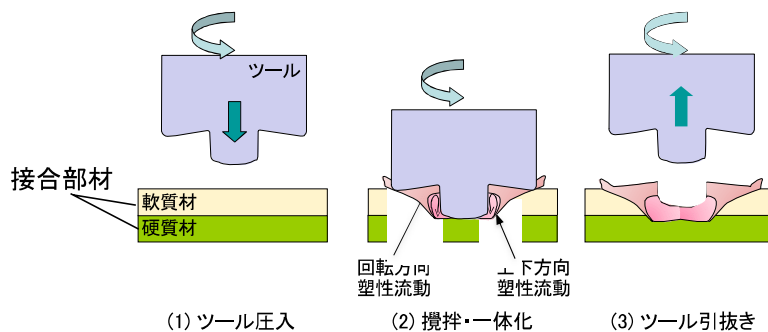


図2 異材摩擦攪拌点接合法 (FSSW) の接合過程



図5 3次元ロボット加工システム (R3.10トライエンジニアリング (株)様より貸与)

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	
3次元ロボット加工システム・R-FSW-001 (トライエンジニアリング)	各種顕微鏡 (SEM, 金属顕微鏡など)
高精度レーザークラディングシステム・ALPION (村谷機械製作所)	
小型パルスレーザーを把持した人協働ロボットシステム (テクノブレンズ)	
MAG (CO ₂) アーク溶接装置・DM-350/CM-7401 (ダイヘン)	
TIG/被覆アーク溶接装置・DA-300P (ダイヘン)	

研究タイトル：

熱流体関連機器の物質輸送動現象の解明と応用展開



氏名： 下嶋 賢/Shimojima Ken E-mail: k_shimo@okinawa-ct.ac.jp

職名： 准教授 学位： 博士(工学)

所属学会・協会：

キーワード： 水中衝撃波, 食品加工装置, X線CT, 3次元測定機, 5軸制御マシニングセンタ,

 技術相談
 提供可能技術：

- ・X線CT, 3次元座標測定機による計測支援
- ・水中衝撃波を用いた食品加工技術支援
- ・機械要素を組み合わせた試作・設計・製作支援

研究内容：

① 水中衝撃波を用いた食品加工装置の開発

水中衝撃波を用いた食品加工技術。本技術は、非加熱製粉、殺菌、軟化、抽出性向上が可能となり、本特性を生かし、要求される食品に対する粉砕機ならびに搬送機の製作を行う。
 衝撃波による加工後の加工効果の定量的測定によるスポーリング破壊性能の予測

② X線CTによる内部構造の撮影および計測

X線CTによる各種材料の内部構造の精密観測および撮影画像による計測

③ 機械要素を用いた機械システムの設計・製作支援

3次元CADを用いた機械要素を用いた設計および実機の製作。
 これまでの作成例. 定点観測を実現する水中カメラ, 自動車リサイクルのための自動ガラス回収装置,
 水中衝撃波を用いた連続加工プラント
 (米の製粉. スパイラルスクリューによる葉の破碎, コンベアによる葉, 小枝の粉砕)

④ 国際交流支援

海外の大学へのインターンシップによる派遣・受入支援。
 派遣・受入可能な組織
 タイ王国・キングモンクット工科大学北バンコク校
 マレーシア国マレーシア工科大学
 ブルネイダルサラーム国・ブルネイ工科大学

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	
3次元測定機 ・ミットヨ	
5軸制御マシニングセンタ ・ マザック	
X線CT 画像装置 ・ 東芝	

研究タイトル:

流体力学および空気力学に関する研究

氏名: 森澤 征一郎 / Seiichiro MORIZAWA E-mail: morizawa@okinawa-ct.ac.jp

職名: 准教授 学位: 博士(工学)

所属学会・協会: アメリカ航空宇宙学会、日本航空宇宙学会、日本機械学会、日本計算工学会

キーワード: 数値流体力学、データマイニング、多目的最適化

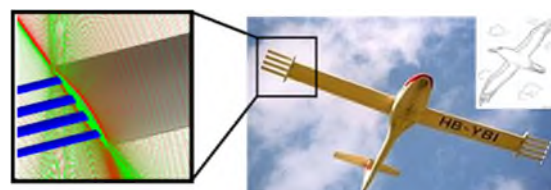
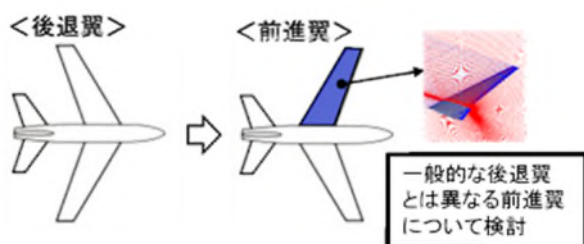
技術相談
提供可能技術: 輸送機器などの周りの流体解析について
機械学習・データマイニングの工学的な応用について



研究内容:

① 新形態将来旅客機の空力設計に関する研究

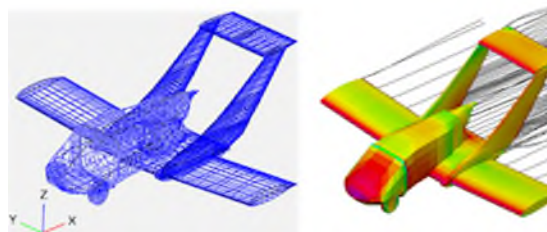
新たな航空機の機体形状創出を目指し、前進翼や動・植物などをベースにした主翼の空力解析、及び空力最適化を実施しています。以下の図は対象となる前進翼の主翼平面形状や鳥類を形状模擬した主翼の翼端デバイスです。



② Roadable Aircraft に関する研究

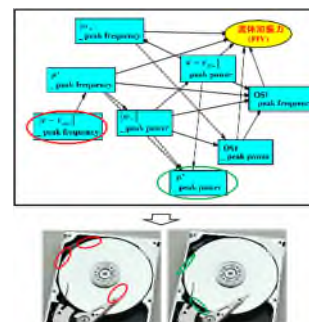
地方空港などの既存インフラを利用した離島間での空飛ぶクルマの実現性についての検討を行っています。

右図はバージニア工科大学とラフバラー大学の学生グループが共同研究で行った Roadable Aircraft「Pegasus」の形状をモデリングし、その周り流体場を計算した例です。



③ データ探査に関する研究

人が処理しきれないデータに対して機械学習・データマイニングなどの手法を適用し、そのデータを今までとは異なる方法で「見える化」することで新しい気づきを与えることを目指しています。右図はパソコン内のハードディスクで生じる流体加振力と流れ場の関係性を呼ばれるベイジアンネットワークによってグラフ構造で結びつけた一例です。



提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)

名称・型番(メーカー)	

研究タイトル:

ふく射断熱材料に関する研究

氏名: 赤嶺 宗子 / Shuko AKAMINE

E-mail: shukoaka@okinawa-ct.ac.jp

職名: 准教授

学位: 博士(工学)

所属学会・協会: 日本セラミックス協会、日本 MRS、日本機械学会

キーワード: 材料工学(セラミックス、複合材料)、熱制御(主にふく射熱)、材料設計

技術相談

提供可能技術:

- ・セラミックスやガラス、複合材料の微細構造・光学特性評価
- ・ふく射熱の制御・メカニズムに関する技術



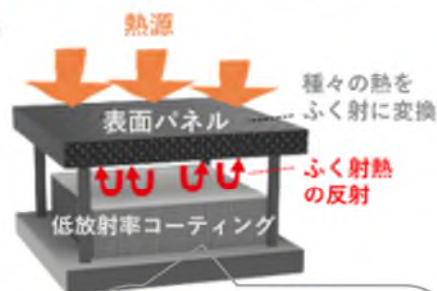
研究内容:

ガラスやセラミックスなどの無機材料の研究や材料の微細構造による光との相互作用を研究しています。



再利用型ロケットのふく射断熱コーティングに関する研究

- ✓ ふく射伝熱は太陽光に代表される光によるエネルギーの伝搬
- ✓ 光を反射する特殊なセラミックス膜を、機能を損なわずに基材へ成膜する方法を研究しています
- ✓ ふく射熱の入熱を抑制できるため、断熱層を薄くでき、省スペース化や軽量化のメリットがあります



“雲=水滴(透明)の集まり”が白色に見える原理, Mie theoryを利用



イメージ図



表面温度の低い
ジオポリマーコンクリート



日常生活でのふく射熱制御・放射熱特性に関する研究

- ✓ 地球温暖化やヒートアイランド現象を抑制するため、日常生活におけるふく射熱制御や、身の周りの放射熱を低減させるメカニズムの研究も行っています

提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)

赤外線サーモグラフィカメラ・InfReC R550(日本アビオニクス(株))

卓上形精密万能試験機・オートグラフ AGS-X((株)島津製作所)

面照射式赤外線真空炉 IVF29P((株)サーモ理工)

研究タイトル: 電動車いす走行における操作支援のための視覚的意図推定に関する研究

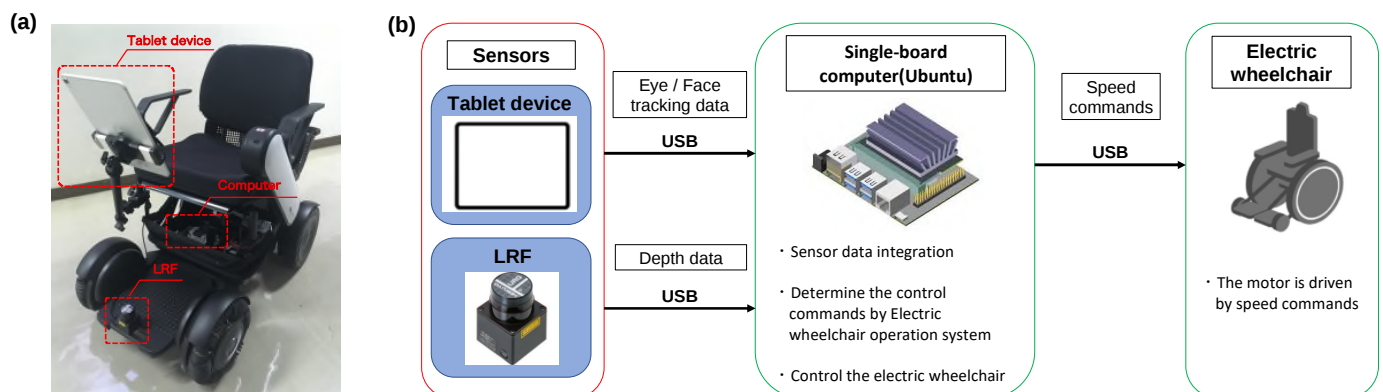


氏名:	比嘉 聖	E-mail:	h.sho@okinawa-ct.ac.jp
職名:	講師	学位:	博士(工学)
所属学会・協会:	情報処理学会、電気学会、日本ロボット学会		
キーワード:	視線解析、意図推定、ヒューマンインタフェース、自律走行		
技術相談 提供可能技術:	・視線解析 ・インタフェースに関すること ・情報技術の社会実装に関すること		

研究内容:

モビリティの操作を対象とした視線入力インタフェースの研究に取り組んでいます。ヒトの感情や行動は眼球の動き、すなわち視線に表出しやすく、興味・関心のある物を観察したり、進行方向を見ながら移動したりするため、モビリティのインタフェースに視線入力を用いると両手を自由にしたまま直感的な移動が可能となります。しかし、障害物回避や周囲確認のための視線の動き全てが移動に関する入力として扱われてしまう Midas touch problem と呼ばれる問題が発生します。そのため、視線の動きから搭乗者の意図を推定し、状況に応じてモビリティの操作に適用することが重要な課題となります。

本研究はこれまでに、自然な眼球・頭部動作で操作可能なモビリティの開発を目的として、眼球・頭部情報に基づいた視覚的意図推定モデルを構築しました。構築したモデルは搭乗者の眼球と頭部の振る舞いから「右折」、「左折」、「前進」、「停止」といった意図を推定します。さらに、電動車いすの制御系にモデルを組み込み、推定された意図をリアルタイムに電動車いす操作へとフィードバックするスマート制御を実現しました。評価実験の結果、本手法は従来の視線制御よりも過度に操作に集中することなく、扱いやすいとの結果が得られており、現在は「周囲確認」や「注目」といった意図が推定できるようにシステムを改善しつつ、推定精度の向上に取り組んでおります。



提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)	