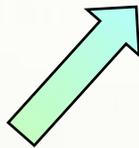


研究クラスター目的

水陸両用電気自動車(ソーラーカー)の研究・開発

- 1. 水陸両用電気自動車(ソーラーカー)を製作
- 2. 一般公道で安全支援の実証試験



・知的制御・危険運転予測・協調工学による安全運転支援



・自動運転に向けた安全支援



脳波計測の様子



目標



災害時の**非常電源**や**水陸両用の緊急車両**としても適用



山間部や国外などインフラ整備の乏しい地域での利用

・教育研究へのフィードバック
学生ソーラーカープロジェクト



研究クラスター活動

小型自動運転自動車



知的制御

電気自動車



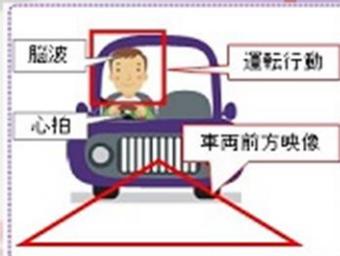
機械・モータ制御・水上推進技術

ソーラーカー



イメージ図

太陽電池・蓄電池制御



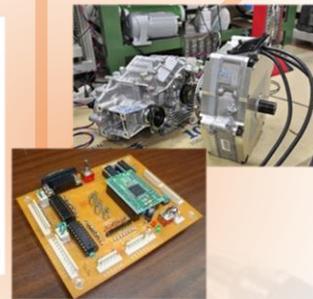
ドライバの状態推定に基づく
危険運転予測・協調工学



User Interface



パワーエレクトロニクス・カーエレクトロニクス
メカトロニクス・シール(防水)・流体力学



エネルギー(バッテリー)マネジメント

災害に対応可能な自動車の研究・開発



徳島から水陸両用電気自動車(ソーラーカー)の開発



協調工学や危険運転予測による、安全支援・自動運転

