交付決定額(研究期間全体):(直接経費)

科学研究費助成事業

研究成果報告書

科研費

平成 2 8 年 6 月 9 日現在 機関番号: 1 3 2 0 1 研究種目: 基盤研究(C)(一般) 研究期間: 2012 ~ 2015 課題番号: 2 4 5 6 0 1 8 8 研究課題名(和文)数値流体力学とPIV実験の融合による移動物体後流現象解析と空力性能推算 研究課題名(英文)Wake flow analysis and the estimation of aerodynamic performance for moving objects by collaboration of computational fluid dynamics and PIV experiments 研究代表者 松島 紀佐(Matsushima, Kisa) 富山大学・大学院理工学研究部(工学)・教授 研究者番号: 4 0 3 3 2 5 1 4

研究成果の概要(和文):輸送機器の空力性能改善のために有用な後流計測の実用的手法を提案した.その手法とは, ステレオPIV計測と計算機利用の数理手法を組合せたものである.通常の実験では,計測機器との干渉により本来の物 理現象の計測値が得られない場合があるが,提案手法は非接触であり且つ平面計測といった利点を持つ.この手法の核 は,ステレオPIVによる複数面(3面)の広範囲計測と,PIV結果の速度成分から圧力算出を行うための基礎方程式(2.5次 元モデル)である.等エントロピー性が成立すべき適切な場所に境界を設定し,必要に応じてノイマン境界条件を併用 することで,精度良く圧力が求まり,後流計測法として有効であることを示した.

4,200,000円

研究成果の概要(英文): The research proposed a practical and accurate method for wake flow measurement which was important to improve the aerodynamic performance of transport planes and vehicles. The method is the combination of stereo-PIV measurement and mathematical equations to be solved using a computer. In general, some instruments are needed to measure flow-field quantities, while the instruments could violate the flow-field, then accuracy could not be guaranteed. The proposed method is nonintrusive and productive, that is an advantage for measurement. Its originality lies in a basic equation called the 2.5-dimensional model to compute pressure quantities as well as large scaled stereo-PIV experiment to obtain velocity vector components. It was shown the proposed method had good ability of providing accurate physical properties such as velocity vectors and pressure when several boundaries were located on the isentropic flow region and the Neumann boundary conditions held for other boundaries.

研究分野: 数值流体力学

キーワード:後流 空力性能解析 PIV計測 圧力推定計算 翼 自動車

1.研究開始当初の背景

(1) PIV 計測実験 PIV は瞬時に流体速 度分布を計測する方法である。初期には2次 元平面内の2次元流速データの計測であった が、その後2台のカメラを使用したステレオ PIV により3次元の流速成分データ分布が2 次元平面内で測れるようになった(図1)。さ らに現在では、レーザーシートを移動させ、 複数枚ステレオ PIV を計測することで流速3 成分の3次元分布が得られるようになってい る。PIV は時間遅れなく広い範囲の流速を得 られることや非接触計測という実験機器に よって計測すべき流体の状態が乱されない といった長所を持っているため、信頼度の高 い流速データを与える。それ故、乱流などの 基礎的な流体現象研究においては重要な役 割を果たしている。PIV 計測技術は発展を遂 げ、高速流にも対応できるようになり非常に 高価ではあるが体積空間内の計測も可能に なりつつある。しかし、大きく発展した PIV 計測データを活用し科学や技術に生かす応 用面は進歩が見られない。特に、空力設計に 有用な移動物体の後流(主流に垂直な面,図 1参照)についての PIV 計測や計測データ応 用手法の学術研究は、申請者が知る限り国内 では本研究以外ほとんどなく、世界的には、 ドイツや英国で大学と自動車メーカの新技 術開発の共同研究が行われ始めている。

(2)PIV 計測と数値計算技術の融合 自動 車や航空機などの機体開発においては,その 流体力学的(空気力学的)性能を評価するため には圧力値が必要とする。しかし,PIV 実験 は圧力値を計測しない。そこで PIV 実験結 果から数値計算で圧力などの流れの物理量 を求める研究が、実験と計算の利点を組み合 わせてより高度な計測技術を構築する融合 技術研究の一つとして行われている。

申請者はこの数年間、この研究を続けては いたが、一般的に広く知られている圧力推定 計算法では精度が不足していることを実感 していた。その解決法を模索した結果、最近 推定精度向上につながる独自の基礎式を導 出し簡単な例題に適用したところ良好な結 果を得た。

(3) 後流の物理現象の有用性 近年、航空 機や自動車などの輸送機器の CO2 排出や燃 費の規制が一段と厳しくなっており様々な 抵抗の小さい車体や機体形状が求められて いる。現在、風洞や CFD(数値流体力学)を用 いて低抵抗な形状の設計が行われているが、 今後更なる空気抵抗低減のためには抵抗分 解といった抵抗を物理的要因別に分離して 詳細な解析を行うことが必要と考えられる。 抵抗分解を可能にする後流現象解析に PIV 計測と数値計算を融合させた圧力推定技術 が不可欠である。圧力推定技術の確立を目指 す。もちろんその先には,計測速度と推定圧 力を活用して、移動物体の空力性能を精度よ く解析する念頭に置いている.



図 1 ステレオ PIV 装置と後流計測面(上の図) および計測結果の速度ベクトル(翼の後流)

2.研究の目的

端的に言うと、自動車や航空機の後流に着 目し、抵抗分解を可能にする後流現象解析に PIV計測と数値計算を融合させた圧力推定技 術が不可欠である、圧力推定技術の確立を目 指す。図2に示すように、もちろんその先に は,計測速度と推定圧力を活用して、移動物 体の空力性能を精度良く解析する PIV ベー ス CFD 空力解析システムの構築を念頭に置 いている。



図 2 PIV ベース CFD 空力解析

(1) 圧力推定手法の提案と精度検証 申請 者らが提案している圧力推定新手法の本格 的な検証を行い、実際の設計や解析に活用で きるよう、推定精度に関するデータを揃える。 例えば、計測の格子点分布や圧力推定に不可 欠な境界の位置や境界条件の設定法などが 推定精度に与える影響を精査しデータベー スを作成する。代表的な輸送機器である,航 空機(この研究課題においては翼単体)と自動 車の後流に対して、条件をいろいろに変化さ せて提案手法の有効性を調査する。

(2) 圧縮性流れ場における後流への適用検討 マッハ 0.3 を超えると流体は圧縮性を持ち、 翼面上には衝撃波が生成される。そのような 流れ場の後流に対し、提案モデルが適用でき るかの検討を行う。実際、提案モデルの圧力 のポアソン方程式は遅い流れ(非圧縮流れ)の 仮定を適用した Navier-Stokes 流体方程式か ら出発している。後流においては,圧縮性の 効果が顕著となる現象はほとんど起こって いないと思えるが,十分な数値実験による検 証が必要である。

(3) 圧力推定数値計算に必要な境界条件の与 え方や境界位置の考察 PIV 計測と本推定 手法の融合を考えると、数値計算上必ず必要 な境界条件の与え方を議論しなくてはなら ない。数値計算正確に収束させるためには、 少なくとも境界上のある一点に置いて,正確 な圧力値を指定する必要がある。その圧力値 をどう決めるかが、圧力計測をしない場合は 大きな問題となる。その解決策として、等エ ントロピーを仮定した圧力式の境界条件へ の適用を行い、等エントロピー条件の有意性 があるかどうか判断する。また、境界上で境 界線に垂直な方向の圧力勾配を与える。ノイ マン条件についてもその有用性を考察する。 また、PIV圧力推定を精度よく行うための 計測領域のサイズについても物体のスケー ルに対しての何倍程度必要かの指針を探る。 目的の項目(1)(2)(3)に対しては,理想的な 入力 (誤差に無い)速度データを準備し、純粋 に手法や境界条件の効果が抜き出せるよう に工夫した。

(4)計測誤差が推定圧力精度に与える影響に ついての考察 PIV計測で得られた流速デ ータには、多くの場合計測ノイズが含まれる ことを念頭に置いて,計測ノイズの圧力推定 に及ぼす影響を考察する。

3.研究の方法

 (1) 圧力計算のための 2Dモデルと 2.5Dモ デル 本課題研究では図3や図4に示すよ うな翼や自動車の後流において、複数面での ステレオ PIV 計測を行って得た速度成分か らその面内圧力分布を求めることを考える。 従来のPIV後処理では2次元圧力ポアソン式 (Eq.1)が用いられていた。しかし、後流面の 様な主流に垂直な面での PIV 計測の場合は 圧力方程式として、Eq.2 を用いないと精度良 い推定が出来ないことが申請者の研究で明 らかになった (参考文献 1.)。 それぞれの式は、 以下の通りである。2 つのポアソン方程式の 違いは、面外(x)方向の各速度成分の微分値項 である。これらの項が付け加わることで、推 定精度が劇的に向上する。つまり、物体後流

では,3次元的な変化をとらえることが,そ の後流面の圧力を精度良く推定する鍵とな るのではないかと推論された。3次元的効果 といっても対象となる面とその近傍の2つの 面を用いての各速度成分の微分情報(Eq.2) でも十分である。1面のみでなく多少手間が かかるが,3面計測することで、格段に小さ な誤差で圧力推定可能ではないかと予想で き、そのことを確認するためにいろいろな例 題を用いて圧力推定を行うこととした.Eq.1 を 2D モデルと、また Eq.2を2.5D モデルと 呼ぶ。これらの偏微分方程式は図5に示す様 な格子点上に離散化された物理量の関係式 に差分近似され、圧力の収束解が得られるま で反復計算を行う.

$$\frac{\partial^{2} p}{\partial y^{2}} + \frac{\partial^{2} p}{\partial z^{2}} = - \left\{ \left(\frac{\partial v}{\partial y} \right)^{2} + \left(\frac{\partial w}{\partial z} \right)^{2} + \left(\frac{\partial w}{\partial z} \right)^{2} + \frac{\partial D}{\partial z} \right\} + \frac{1}{\text{Re}} \left(\frac{\partial^{2} D}{\partial y^{2}} + \frac{\partial^{2} D}{\partial z^{2}} \right),$$
$$(D = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z}) \qquad \text{Eq. 1}$$

$$\frac{\partial^2 p}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 p}{\partial z^2} = \left\{ \left(\frac{\partial v}{\partial y} \right)^2 + \left(\frac{\partial w}{\partial z} \right)^2 + \frac{\partial v}{\partial x} \frac{\partial u}{\partial y} \right\} + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial z^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{Re}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{\partial y^2} \right) + \frac{1}{\operatorname{RE}} \left(\frac{\partial^2 D}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 D}{$$

$$(D = \frac{\partial y}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z})$$
 Eq. 2

2) 圧力推定精度検証方法 圧力推定を行 うにあたって,入力データとなる翼や自動車 後流の PIV 計測データが必要となり, また, 精度検証を行う際には比較対象となる圧力 値が必要である.通常のPIV 計測では流速値 のみ得られ,対応する圧力値は得られない. そこで,本研究では3次元翼周リシミュレー ションを行い, PIV 計測の代用速度データの 算出,及び精度検証を行う際に必要な正解圧 力値の算出を行っている. 本研究を行う際は,3次元翼周り若しくは自 動車周りの流体解析 CFD シミュレーションで 得た流速データを PIV 計測データの代用デー タとして用いて圧力推定計算に入力する。そ の計算結果が圧力推定値である.また,3次 元良く若しくは自動車周りシミュレーショ ンによって得られた圧力値を正解値とし,比 較・精度検証を行う.



図3 翼後流における複数面 PIV 測定概略図



図 4 自動車後流における複数面 PIV 測定 (Honda Fit <u>http://www.honda.co.jp/Fit/</u>)



図5 ポアソン方程式の離散化格子概要

参考文献 1. 松島紀佐,他5名: 翼後流 PIV 計測高度化のための CFD,飛行機シンポジウ ム第49回講演会,1G7,Oct.26-28,2011,金沢.

4.研究成果

(1) 圧縮性流れ場(マッハ 0.82 で飛行中の 翼)後流計測面における圧力推定

図6-8に、正解圧力分布・2.5D モデルによる圧力推定結果・2D モデルによる圧力推定結 果を迎角4°の翼後流の場合について示す。 面白いことに、翼端渦は2D モデルでも捕え られているが、翼による全圧損失の効果は 2.5Dを用いないと消えてしまっている。図5 と図6を定量的に比較すると2.5D モデルに よる推定結果精度は0.1%以下の誤差であっ た。後流においては、非圧縮・圧縮に関わら ず提案モデルによる圧力推定の有効性が確 かめられた。

境界条件は既知の速度データから等エント

ロピー関係式を用いて計算した Cp(圧力係数 値)と勾配ゼロのノイマン条件を用いている。 等エントロピー関係式については、適用でき る領域に制限がある。粘性減少や渦現象が実 質的に根枯れに影響を及ぼしている場所に は適用出来ない。例えば,図7の圧力推定で いえば上と右と左の辺上の境界条件は等エ ントロピー関係式で計算できるが, 左辺(翼 のスパン中心:左右対称流れ場の片側のみを 解いている)の赤色から黄緑に変化するまで のところは、翼近傍の境界層を引きずってい る後流であり、等エントロピー性はないので 別の境界条件(勾配ゼロのノイマン条件)を 与えている。高精度の推定結果が得られたこ とから,これらの境界条件設定法も有効であ ったと結論できる。



図 6 正解圧力係数分布 (マッハ 0.82,迎角=3.86°)



図7 2.5D モデルによる推定圧力係数分布



図8 2D モデルによる推定圧力係数分布

(2) 複雑な現象を含む(秒速 30m で走行する) 自動車後流の計測面における圧力推定 図 9 -11 に、正解圧力分布・2.5D モデルによ る圧力推定結果・2D モデルによる圧力推定結 果を示す。(1)の結果と同様に、2.5D モデル による推定結果が優れていることが分かる。 自動車後流における 2.5D モデル圧力推定精 度は,流れの複雑さを反映して Max5%程度で あった。



図 9 3D CFD (正解 Cp 分布).



図10 2.5D モデル (Three Planes).



図 1 1 2D モデル (Single Plane).

(3)計測誤差の影響について

速度データに含まれる計測誤差が,圧力推 定結果にどのように影響するのかを検証す る。PIV 計測には誤差が混入するが、誤差混 入に対してのロバスト性を調査するための 誤差発生アルゴリズムを含むシミュレーシ ョンシステムを計算機上に構築した。風洞実 験でのステレオ PIV 計測に伴う誤差は2種類 ある。1 つは、測定機器の感度の揺らぎに起 因するものであり、測定値が真の値(測定デ ータの平均値)の周りに正規分布するもので ある。他の1つは、レーザー光が斜めにあた るために、計測面の水平方向に勾配を持った 測定値が得られることである。真の値からの 誤差が、方向性を持った分布になるものであ る。この2種を組み合わせた誤差を発生させ て、理想的な入力データに加え、圧力推定を 行う。付与した人工誤差の大きさは最大 10%、 平均 3%であった。正解の圧力値を境界に与 えると内点の誤差の影響は極端に少なくな り相対誤差 0.4%未満の圧力推定を行うこと ができることを確認した。境界圧力値に平均 約 3%、最大約 10%の誤差が混入した場合、 圧力推定結果に最大で7%の誤差が表れ、本 手法での推定圧力値に大きな影響を及ぼし

た。計測ノイズ対策として、誤差の傾向を解 析して境界において誤差低減処理を行うこ とでその影響を抑制でき,圧力推定相対誤差 を 0.61%に減少させることが出来た。

(4)実際の計測データへの適用

(本報告書5.[学会発表] の論文参照) 研究成果の(1)-(3)では、提案した 2.5D モデルや境界条件設定法の正当性や精度の 評価を行い、良好な結果が得られたことを述 べた。ここでは、2,5D モデル圧力推定手法を 実際の風洞での PIV 試験に適用した結果を述 べる。図12に風洞試験概観を示す。風試に おいても別実験で後流面の全圧分布を計測 し,推定結果と比較した。図13に圧力推定 した結果の全圧分布を示す。カラースケール の数値は、実際に全圧から参照圧値をひいて いる。推定全圧分布の様子は概ね良好である。 詳細な比較のため,地面より高さ(Z)が100mm の場所のv方向全圧分布を風洞での計測値と 2.5D モデル推定値で比較した。図14に示す ように5%以内での精度で推定出来ている。



図12 Honda Fit 25%モデル風洞 試験 (http://www.honda.co.jp/Fit/)





図14 計測値と推定値の定量的圧力比較

5 . 主な発表論文等 (研究代表者には下線)

<u>松島紀佐</u>,南波遼大,山口銀河,加藤裕之 PIV 圧力推定における速度データ計測誤差の 影響解析シミュレーション,宇宙航空研究開 発機構特別資料(JAXA-SP),Vol. 15-013,2015, pp.103-108, アブストラクト査読有.

https://repository.exst.jaxa.jp/dspace/handle/a-is/ 561746?locale=ja

山口銀河,<u>松島紀佐</u>,加藤裕之, 遷音速飛行する翼の後流における PIV 圧力推 定計算法検証のための数値実験,航空宇宙技 術, Vol.14, pp.85-94, 2015.査読有. https://www.jstage.jst.go.jp/browse/astj/14/0/_co

ntents/-char/ja/ 竹内和也,<u>松島紀佐</u>,金崎雅博,楠瀬一洋, 超音速流における主翼前縁および後縁の後

退角の空力特性への影響のCFD 解析, Vol.81, No.827, pp. 1-16, 2015. 査読有.

DOI: 10.1299/transjsme.15-00037. <u>松島紀佐</u>,泉 知宏,加藤裕之 遷音速流における翼後流 PIV 計測による圧 力推定,宇宙航空研究開発機構特別資料 (JAXA-SP),Vol. 13-011,2013,pp.77-82.ア プストラクト査読有.

https://repository.exst.jaxa.jp/dspace/bitstream/a-i s/21382/1/62268014.pdf

(国際会議,国内学会発表を全て含め計23件)

○代表的なものを以下に記す.

<u>K. Matsushima</u>, R. Nanba, H. Kato Pressure Analysis Based on PIV Measurement in Airplane Wakes, the 30th Congress of the International Council of the Aeronautical Sciences, Sep. 25-30, 2016, To be presented, Daejeon, Korea.

Fukuchi, Y., Murakumo, Y., Yonezawa, <u>M.,</u> <u>Matsushima</u>, K.: Estimation of Pressure Profile from PIV Data for the Wake Flow behind Vehicle, The 18th International Symposia on Applications of Laser Techniques, July 4–7, 2016, To be presented, Lisbon PORTUGAL

K. Matsushima , H. Kato,

Numerical Assessment for PIV Pressure Measurement in Airplane Wakes, AIAA Applied Aerodynamics Conference, June 13- 17, 2016, Washington D.C., USA.

<u>K. Matsushima</u>, G. Yamaguchi, H. Kato Assessment of 2.5 Dimensional Model to Calculate Pressure Using Stereo PIV Data in Wing Wake Flows, FLUCOME 2013, Nov. 19-22, 2016, Nara.

H. Kato, <u>K. Matsushima</u>, M. Ueno,他 2 名; Drag and Lift Estimation from 3-D Velocity Field Data Measured by Multi-Plane Stereo PIV; Paper-P12, pp.1-7, 5th symposium on Integrating CFD and Experiments in Aerodynamics, Oct. 3-5, 2012, Tokyo.

〔その他〕

地域のビジネス誌に取材を受け,研究内容を 地方の産業界に紹介して頂いた. 『実業の富山』最前線の研究現場から「空気 の圧力を指定する計算方式 2.5 次元モデル開 発-航空機や自動車の設計に新たな視点を生 む,No.108,2013/11 月号,pp.32-33, 実業の富山社.

6.研究組織

(1)研究代表者

松島 紀佐 (MATSUSHIMA Kisa) 富山大学・大学院理工学研究部(工学)・教授 研究者番号:40332514

(2)研究協力者

福地有一(FUKUCHI Yuichi) 米澤誠仁(YONEZAWA Masahito) (㈱本田技術研究所四輪 R&D センター

[〔]雑誌論文〕(計 4件)