

研究の目的

後方乱気流の正確な予測により柔軟な
離発着コントロールを実現

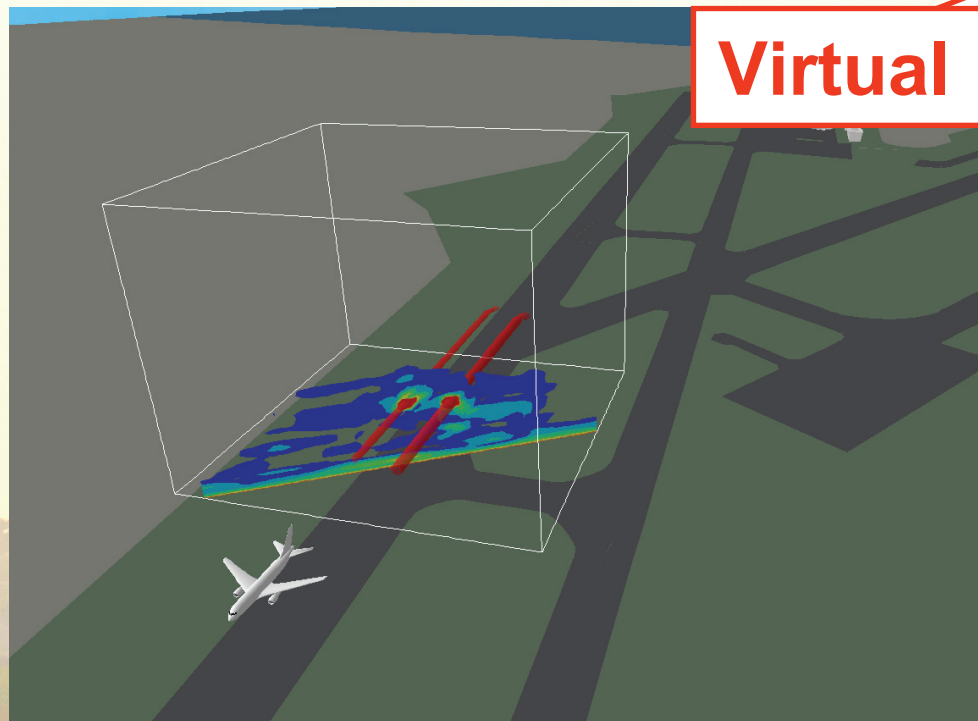
管制システムとして役立つ？

実時間20秒→2400秒で同化計算(80cpu)

→**1200倍の高速化が必要？**



Real



Virtual

- ① 実運行機のライダ計測
- ② 4次元変分法によりライダ計測値を同化したCFD計算
 - ✓ 準ニュートン法によるコスト関数最小化
 - ✓ アジョイント方程式による勾配計算
 - ✓ 頻繁なデータ入出力
- ③ VRによる協調的可視化