



北九州高校トピックス

北九州市立大学主催のイベント、「未来のモビリティ事業を創造しよう！」

に本校から4名の2年生が参加しています。

2035年度の交通のつくりかたを予測する目的で、AIやドローン・自動車の開発、AIや、技術と知恵を融合して行っています。そんな中、夢あふainingを構築して、AIやドローンとはどんな事業か、アイデア出しからプレゼンテーションまで疑似体験できるプログラムです。

4日間 **9月~12月 土曜日 14:00~17:00**
(9月30日・10月21日・11月18日・12月9日)

▶北九州市内の高校生・高専生(1~3年生)
ゼミなどに興味がある人、企業に興味がある人、アイデアを出したい人、仲間を捜したい人、未来の夢や物に興味がある人

※高校1~3年生でグループを構成し、1つだけジャンルをテーマとして課題を設定します。
① 発表賞: 賞金20万円(1名)、メンバー(メンバーは3名1組となります)。個人でこの発表賞は、表彰に際し、お渡しさせていただきます。
② 発表賞: 賞金10万円(1名)、メンバー(メンバーは3名1組となります)。
③ 発表賞: 賞金5万円(1名)、メンバー(メンバーは3名1組となります)。
④ 発表賞: 賞金3万円(1名)、メンバー(メンバーは3名1組となります)。

ATOA ica 小倉駅前 セントシティ7F
〒812-0002 北九州市小倉北区東門3丁目1-1 セントシティ7F
ATOA ica 小倉店: <https://atoaica.jp/kyushu-city7/>

① Taylor Worldの最新アカウント情報
<https://taylorworld.jp/kyushu-city7/>

② イベントに参加する、アカウント、参加費を参照してください
<https://app.taylorworld.com/event/Find-a-New-Challenge>

③ イベントに参加する、アカウント、参加費を参照してください
<https://app.taylorworld.com/event/Find-a-New-Challenge>

④ イベントに参加する、アカウント、参加費を参照してください
<https://app.taylorworld.com/event/Find-a-New-Challenge>

⑤ イベントに参加する、アカウント、参加費を参照してください
<https://app.taylorworld.com/event/Find-a-New-Challenge>

⑥ イベントに参加する、アカウント、参加費を参照してください
<https://app.taylorworld.com/event/Find-a-New-Challenge>

お問い合わせ 北九州市立大学 PARKS運営事務局
kks@kpu-u.ac.jp

今年度国立研究開発法人科学技術振興機構から高校生等へのアントレプレナーシップ教育裾野拡大を目的とした取組「EDEG-Prime Initiative」を PARKS 事業として北九州市内を中心に展開している北九州市立大学主催のイベントに本校から4名の2年生が参加しています。

本校以外には、小倉高校、若松高校、明治学園高校、敬愛高校、北九州高専の生徒が参加しており、それぞれの学校の高校生が考えたアイデアを「思考のスパイラル」で何度も繰り返して、最終日に自分たちの意見を発表する予定になっています。

このイベントは高校生等の視点で地域交通の課題を抽出し、地域交通課題への現実的な解決提案を行う「未来のモビリティ事業を創造しよう Find a New Challenge !!!」の達成を目的としており、9月30日(土)から毎月1回実施され、合計4日間で完了するプログラムとなっています。

初日となる Day1 では、未来のモビリティの基本知識と課題設定をテーマに、電気自動車及び充電ステーションの販売を行う株式会社 EV モーターズ・ジャパンと空飛ぶクルマを生み出した経験を下「未来を創る人を応援する」というミッションを掲げる有志団体 Dream On の方から最新の交通技術や事業モデルの紹介を講演いただきました。

2 回目となる Day2 では、高校生の視点で考える「誰のために、どんな課題を解決すれば、どんな人々が、幸せになれるのか」をテーマに、既存のアイデアに映画や漫画の世界の実現可能だと想定されるアイデアを融合したコンセプトシート作成に取り組みました。

今後は11月に実施予定の Day3 で生成 AI を活用してイメージをカタチに変えて「見える化(可視化)」する活動を行い、最終日の Day4 では集大成となる各校のアイデア発表に取り組みしていく予定です。報告の続編をお楽しみに。

