

GPS/GNSS シンポジウム 2014 講演プログラム

開催日時：平成 26 年 10 月 28 日（火）～30 日（木）

場所：東京海洋大学越中島会館

10 月 28 日 午前 0910～

第一セッション：GNSS 国際動向

座長：樊 春明（東京海洋大）

0910-0930 1.1 マルチ GNSS の現状と将来展望 安田明生（東京海洋大学）

0930-1010 1.2 Current Status of Chinese Satellite Navigation System – Beidou,
Prof. Wu Chen（香港工科大学）

1010-1050 1.3 Recent R&D Activities on GNSS in Korea
Prof. Sang Jeong Lee（韓国忠南大学）

1050-1100 Break

1100-1140 1.4 Development of a Corrective Positioning System in Taiwan
Prof. Jyh-Ching Juang（台湾成功大学）

1140-1205 1.5 第 54 回 CGSIC 会議の報告 穴井誠二（JGPSC）

1205-1225 1.6 AOR-WS・サマースクール報告 安田明生（東京海洋大学）

10 月 28 日 午後前半

第二セッション：QZSS と補強システム

座長：福島荘之介（電子航法研究所）

1330-1355 2.1 QZSS「みちびき」の現状 岸本統久（JAXA）

1355-1420 2.2 L1-SAIF 補強信号の測位精度とその改善策 坂井丈泰（電子航法研究所）

1420-1455 2.3 準天頂衛星システムにおけるセンチメートル級測位補強サービスについて
宮 雅一（三菱電機(株)）

1455-1520 2.4 MADOCA-PPP 開発の状況について 三吉基之（JAXA）

1520-1610 Break + Poster Session 浪江弘宗（防衛大学校）

10 月 28 日 午後後半

第三セッション：測位利用技術

座長：峰 正弥（SPAC）

1610-1635 3.1 オリンピック・パラリンピックでの位置情報利用の利用 西澤 明（国交省）

1635-1700 3.2 準天頂衛星機能／双方向通信を利用した減災システム 嶋津恵子（慶應義塾大学）

1700-1725 3.3 鉄道の制御のための GNSS 位置検知試験 吉永 純（交通安全環境研究所）

1725-1750 3.4 豊かな社会、安全・安心な社会を実現するための GNSS 利用 坂下哲也（JIPDEC）

10 月 28 日 1800～

GPS/GNSS シンポジウム懇親会

10月29日 午前前半 0910～

第四セッションⅠ：測位一般

座長：久保信明（東京海洋大）

- 0910-0930 4.1 都市型災害に備える地下空間の防災対応 大森高樹（株式会社日建設計シビル）
0930-0950 4.2 位置情報を活用したモバイル端末を用いた施設点検
中川 雅史、三戸大希、片岡恒之輔、山本達也（芝浦工業大学）
0950-1020 4.3 マルチ GNSS を利用した都市部における歩行者測位の評価
劉 健、加藤 舜、久保信明（東京海洋大学）
1020-1040 4.4 建物入場時の測位に関する研究 渡邊智一、久保信明（東京海洋大学）

1040-1055 Break

10月29日 午前後半

第四セッションⅡ：非衛星測位

座長：浪江宏宗（防衛大学校）

- 1055-1115 4.5 BLE、音波による位置検知と O2O ビジネスへの応用例
吉田裕之（株式会社NTTドコモ）
1115-1135 4.6 Ubisense における UWB RTLS の技術と実績 本多紀夫（Ubisense）
1135-1200 4.7 iBeacon に関する技術解説 井上裕文（ホシデン株式会社）
1200-1225 4.8 Indoor Navigation with and without beacons Ruslan Budnik（Spirit Navigation）

10月29日 午後前半

第五セッション：自動走行・操縦技術

座長：松岡 繁（SPAC）

- 1315-1340 5.1 自動運転関連企業の開発戦略とロードマップ 久保延明（シード・プランニング）
1340-1405 5.2 自動運転車開発プラットフォームとセンシングシステム
西村明浩（株式会社 ZMP）
1405-1430 5.3 安全運転支援システムおよび自動運転について 土居義晴（トヨタ IT 開発センター）
1430-1455 5.4 GNSS の自動車への応用 中村之信（(株) 本多技術研究所）
1455-1510 Break
1510-1535 5.5 GNSS を航法センサとしたロボットトラクタ 野口 伸（北海道大学）
1535-1600 5.6 コンバインロボットの自動刈取と自動排出 飯田訓久（京都大学）
1600-1625 5.7 搭乗型移動支援ロボット ROPITS(R)の開発 山本健次郎（日立製作所）
1625-1650 5.8 GPS に依存しない果樹園作業向け無人車の自律走行技術 石山健二（ヤマハ発動機(株)）

10月29日 午後後半

第六セッション：GNSS 受信機技術

座長：北條晴正（東京海洋大）

- 1700-1720 6.1 GNSS 信号の多様化とソフトウェア受信機 海老沼拓史（東京海洋大学）
1720-1740 6.2 高精度測位の現状・未来そして補正サービス 久保信明（東京海洋大学）
1740-1805 6.3 GNSS-SDRLIB: オープンソースソフトウェア受信機 鈴木太郎（東京海洋大学）
1805-1830 6.4 ソフトウェア多周波受信機の開発 末武雅之（株式会社コア）

10月30日 午前 900～ 研究発表会

10月30日 午後 1345～ QSS シンポジウム

10月30日 1800～ QSS 懇親会

10月30日 0900-1300 研究発表会

セッション1：GNSS 応用：座長：高須知二（東京海洋大）

0900-0917 OS1-1 QZS・VLBI ハイブリッド測定による UT1 単独決定の重要性

高橋富士信（横浜国立大学）

0917-0934 OS1-2 GBAS の信号歪みモニタの設計と検証

福島荘之介（電子航法研究所）

0934-0951 OS1-3 1 周波ローコスト受信機による長時間観測の評価

千葉史隆（三井住友建設株式会社）

0951-1008 OS1-4 移動時の単独測位における GPS と QZSS の併用効果

樋渡竜太（日本大学理工学部）

1008-1025 OS1-5 船舶搭載型 ADCP による富山湾及び周辺海域の海流観測

千葉 元（富山高等専門学校）

1025-1042 OS1-6 クラブ活動支援のための簡易な競技者データ取得システムの検討

吉田将司（サレジオ工業高等専門学校）

1042-1059 OS1-7 UAV を用いた 920MHz 帯無線機の通信測位実証実験

岡本 修（茨城工業高等専門学校）

1100-1115 Break

セッション2：測位技術：座長：鈴木太郎（東京海洋大）

1115-1132 OS2-1 GPS+ BeiDou 1 周波 RTK の瞬時 AR 性能について

菊地 錬（東京海洋大学）

1132-1149 OS2-2 u-box 社 NEO-M8N 受信機によるマルチ GNSS RTK 性能の評価

高須知二（東京海洋大学）

1149-1206 OS2-3 マルチ GNSS による高精度測位技術の開発 -衛星系を組み合わせる技術-

鎌苅裕紀（国土地理院）

1206-1223 OS2-4 音を用いた高精度屋内測位の実現のための基本実験

金田一将（神奈川工科大学）

1223-1240 OS2-5 高周波可聴音をスマートフォンで受信する方式による屋内測位のための検討

岩崎改（神奈川工科大学）

1240-1257 OS2-6 ロボットカーを対象とした機能安全規格適用の基礎検討

川口貴正（日立製作所横浜研究所）

ビギナーズセッション（ポスター）10月28日～10月30日 開催中掲示

28日午後掲示、説明時間 1520-1610

P-01 Android 搭載スマートフォン内蔵センサによる推測航法

石川暁人（防衛大学校）

P-02 準天頂衛星（QZS）を利用した衛星測位システムの実証実験

安田雄太（防衛大学校）

P-03 屋内測位システム IMES の実用性と発展の考察

牧野恒太郎（防衛大学校）

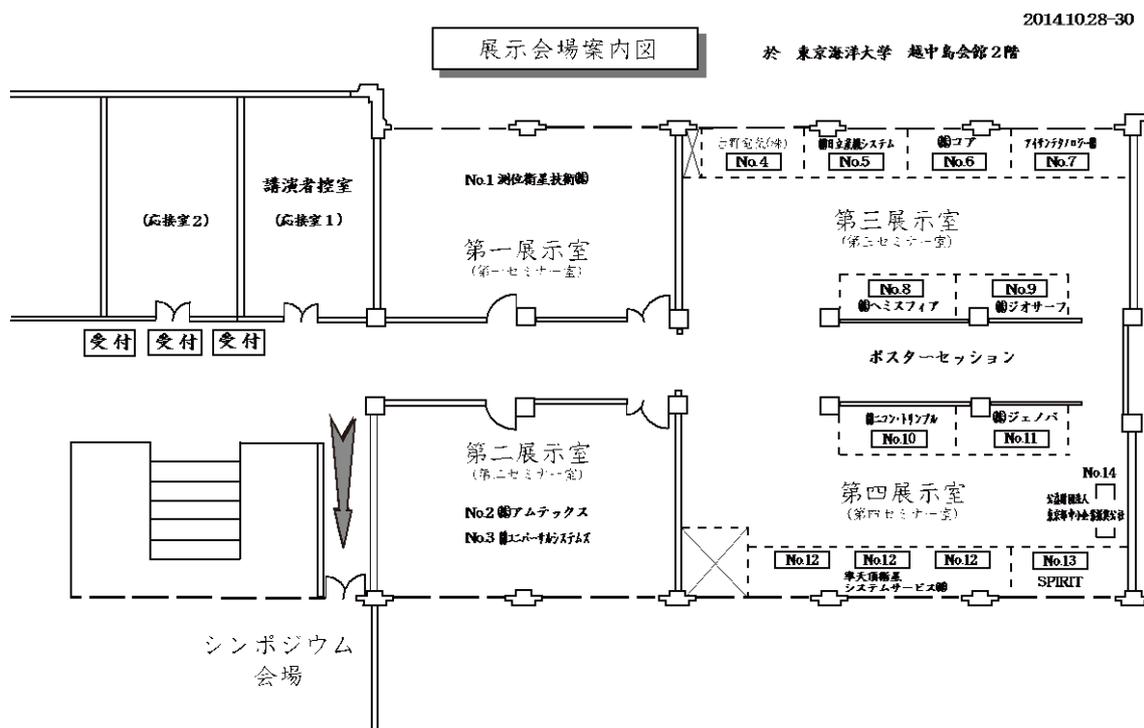
P-04 構造物周辺における RTK 測位の性能評価

高澤和希（茨城工業高等専門学校）

- P-05 Float モードにおける測位精度の評価 井上聖也 (茨城工業高等専門学校)
- P-06 Indoor MMS を活用した IMES 測位信号強度の測定 関 雄太 (芝浦工業大学)
- P-07 姿勢方位基準装置を用いた慣性航法による屋内歩行者の三次元自己位置推定 小林珠己 (芝浦工業大学)
- P-08 GPS タイムパルス信号の音圧到来方向推定への利用 下城みさき (芝浦工業大学)
- P-09 砂防点検業務におけるナビゲーションの課題整理 三戸大希 (芝浦工業大学)
- P-10 位置方位つきパノラマ画像をベースマップとした GPS カメラ画像の整理法 原 拓也 (芝浦工業大学)
- P-11 arduino を利用した GPS ロボットカーの製作 竹前泰治 (埼玉県立大宮工業高等学校)
- P-12 定水深フロートを用いた球磨川河口での実験報告 入江博樹 (熊本高等専門学校)
- P-13 GPS 航法データ利用した船舶俯瞰システム 加藤 舜 (東京海洋大学)
- P-14 1 周波 RTK-GPS を利用した UAV の活用 須合翔一 (東京海洋大学)

○GPS/GNSS 機器展示会

10 月 28 日～30 日 越中島会館セミナー室 1～4



- | | |
|-----------------------|---------------------------|
| No. 1 測位衛星技術株式会社 | No. 8 株式会社ヘミスフィア |
| No. 2 株式会社アムテックス | No. 9 株式会社ジオサーフ |
| No. 3 株式会社ユニバーサルシステムズ | No. 10 株式会社ニコン・トリンプル |
| No. 4 古野電気株式会社 | No. 11 株式会社ジェノバ |
| No. 5 株式会社日立産機システム | No. 12 準天頂衛星システムサービス株式会社 |
| No. 6 株式会社コア | No. 13 SPIRIT Navigation |
| No. 7 アイサンテクノロジー株式会社 | No. 14 公益財団法人 東京都中小企業振興公社 |

主催：測位航法学会 (URL:<http://www.gnss-pnt.org/>) 事務局 email:info@gnss-pnt.org
共催：日本航海学会 GPS/GNSS 研究会