

2019年5月17日（金）QZSS 特別講演会（会員・非会員無料・要事前登録）

午後 14:00～17:40 於：東京海洋大学越中島キャンパス

1400～1450

- ① QZSS・7機体制実現に向けて（仮題） 小暮 聡氏（内閣府）

QZSS 4機体制は2018年11月1日にサービスインしたが、GPSの補完・補強から、独自の測位システムとなる、7機体制の2023年実現を目指して開発を進めている。従来のGNSSよりも高性能のシステムの実現を目指す。さらにその先を見据えた開発方針も紹介する。

1450～1540

- ② 4機体制サービス開始ー運用状況と活用状況（仮題） (QSS)

1. 運用状況の紹介
2. 活用状況の紹介

1540～1605

- ③ 次世代高精度衛星測位システムの研究 河野 功氏（JAXA）

準天頂衛星と静止衛星を組合わせた我が国の衛星測位システムの利用を促進するためには、高精度化を中心としたユーザ利便性の向上が必要である。衛星測位システムの高精度化のためには、衛星軌道配置（GDOP最適化）と測距誤差の低減が必要であり、測距誤差の低減は誤差源ごとに高精度化方策を取る事で可能になる。本講演では、システム的な高精度化手法について述べるとともに、ユーザ利便性の向上のための研究の概要について述べる。

Break 1605～1615

1615～1640

- ④ QZSS 受信機の最新の技術動向（仮題） 松岡 繁氏（SPAC）

衛星測位受信機の市場は、従来マルチGNSS搬送波受信機とコード受信機に大別、前者は主に測量分野で利用され、後者は小型端末（最近では時計、IoT端末等）に搭載される傾向がある。近年、自動走行車への衛星測位機能搭載トレンドが出始め、また、農機等で搬送波受信機を使ったRTK測位の利用が活発になってきた。現在、これらの動きに対応し安価で小型の受信機開発の動きが顕在化しつつある。本報告では、最近の受信機動向と今後のトレンドについて述べる。

1640～1740 QZSS セッション（講演15分、質疑5分）

Q-1 準天頂衛星システム利用促進のための国際標準化 浅里幸起（衛星測位利用推進センター）

Q-2 Chronosphere- LSI の開発について 末武雅之（株式会社コア）

Q-3 AI化に向けたMEO確率的選択型とQZSS/IGSO軌道追尾型の比較について
高橋富士信（横浜国立大学）