

測位航法学会 2019 年 08 度全国大会研究発表会 2019 年 5 月 17 日 (金) 850~

S-1 GNSS 測位応用 0850~1038 発表 14 分、質疑 4 分

0850~0908 1. 車両軌跡を活用した初期条件の最適化による RTK 測位 高野瀬碧輝 (名城大学)

0908~0926 2. GNSS ドップラーを活用した横すべり角の考慮による車両運動推定に関する研究

滝川叶夢 (名城大学)

0926~0944 3. GNSS ドップラ速度との複合測位を行う拡張カルマンフィルタによる一次元拘束条件付き高信頼列車位置計測 山本 春生 (公益財団法人鉄道総合技術研究所)

0944~1002 4. 動態におけるマルチバンド受信機の精度評価 前田裕太 (茨城工業高等専門学校)

1002~1020 5. 小型自律走行車を用いた円盤投げ補助システムの検討

西 良介 (サレジオ工業高等専門学校 専攻科)

1020~1038 6. GNSS ロボットカーによる構内巡回ロボットの開発 桐山 魁 (茨城工業高等専門学校)

Break 1038~1048

S-2 GNSS 高精度測位応用 1048~1218 発表 14 分、質疑 4 分

1048~1106 7. 森林内 SfM/MVS のための GPS 測位精度についての検討 入江博樹 (熊本高専)

1106~1124 8. 浜松市周辺の航空測量データを用いた RTK-GNSS 測位の精度予測システムの実装 仲秋喬介 (静岡大学大学院 木谷研究室)

1124~1142 9. みんなで作る稠密な電子基準点網に向けて 辻 宏道 (国土地理院)

1142~1200 10. 電子基準点における異常衛星信号の検知手法に関する検証

池田隆博 (株式会社ジェノバ)

1200~1218 11. 高精度測位社会に向けた地殻変動補正システムの開発

小門研亮 (国土交通省国土地理院)

Break 1218~1223

S-3 測位技術一般 1223~1335 発表 14 分、質疑 4 分

1223~1241 12. 宇宙電波監視における 3 衛星間の TDOA による未知干渉局の測位

網嶋 武 (三菱電機株式会社)

1241~1259 13. 重力マップマッチングと量子慣性センサに関する考察

丹羽雄一郎 (防衛装備庁先進技術推進センター)

1259~1317 14. 各種音源を対象とした室内測位プラットフォームの構築とその基本確認

門倉 丈 (神奈川工科大学大学院 情報工学専攻)

1317~1335 15. 施工現場における多層 LiDAR を用いた作業員の実時間マッピング

中川雅史 (芝浦工業大学)

QZSS セッション 1640~1740 講演 15 分、質疑 5 分

QS-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)

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

QS-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)