**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　座長：久保信明（東京海洋大学）　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）

1020～10386. 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　座長：今給黎哲郎（㈱ジェノバ）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（㈱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 座長：浪江宏宗（防衛大学校）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**

**座長：細井幹広（アイサンテクノロジー㈱）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

高橋冨士信（横浜国立大学）