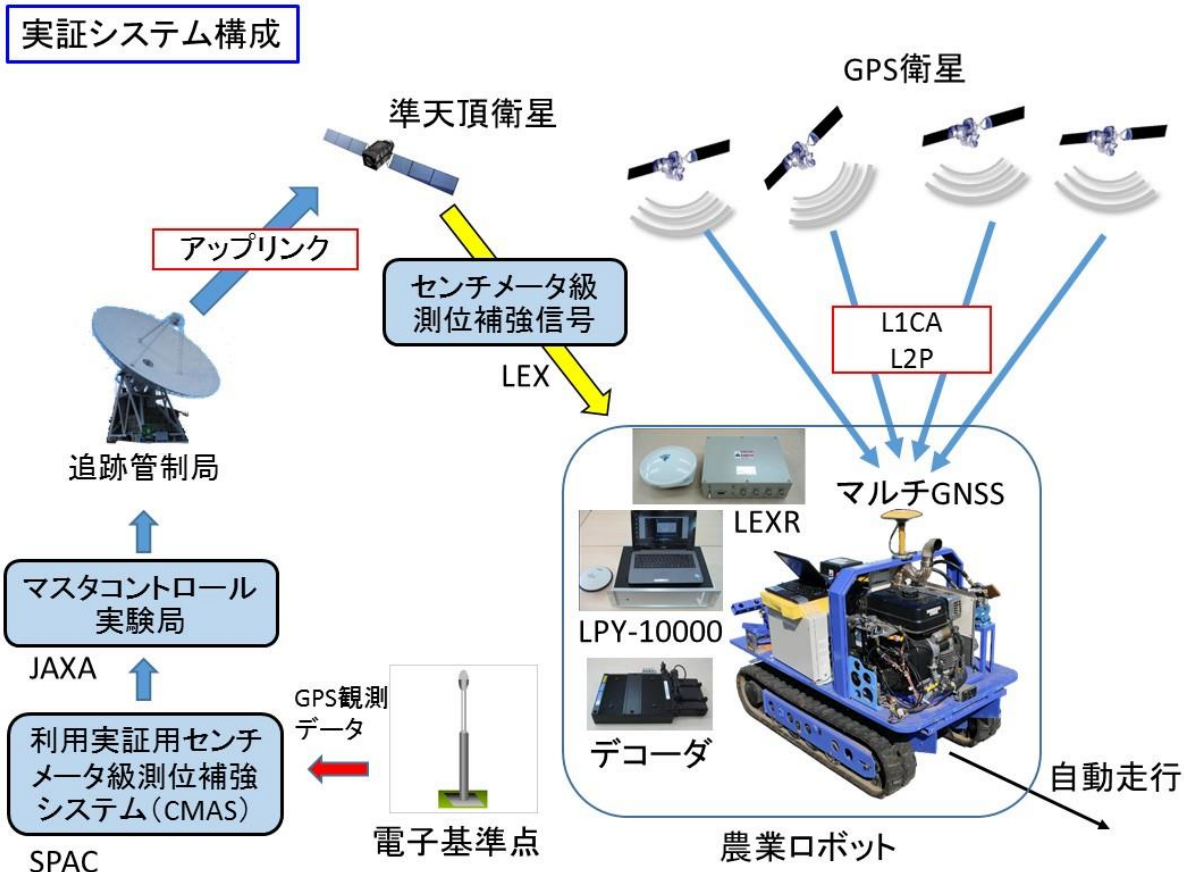


□利用実証提案書  
■利用実証計画書

平成27年7月1日 Ver.1

テーマ	農業ロボットのガイダンスを目的とした準天頂測位衛星システムによる高精度測位に関する実証	
実証参加機関 (共同機関)	京都大学農学研究科地域環境科学	
目的	GPS により位置情報を通知するサービスも増えてきているが、GPS のみでは十分に正確な位置が特定できない可能性がある。 本実証では、従来の GPS での測位精度と準天頂衛星を用いた場合の測位精度の比較、評価を行う。	
期間	全体	2015年10月20日 ~ 2015年12月20日
	時間・頻度	●時間: 日中時間帯 ●頻度: 実験の進捗に応じて3回程度
実施場所	●地名: 京都府／京都市 ●環境: 大学キャンパス内 ●その他: 特になし	
構成 ※必要に応じて構成図等を次ページ以降に添付	別紙参照	
内容 ※必要に応じて次ページ以降に添付	別紙参照	
受信信号	●使用する測位信号名を記載 ・GPS: L1C/A、L2P ・QZS: LEX (CMAS) ・その他: 他の衛星システム、屋内測位システム等	
受信設備	●使用する測位信号受信機などを記載 ■貸与品目／数(センチメートル級測位補強対応受信機／1 式 ) □持込品目／数( / )	
ソフトウェア	●測位結果確認ソフトウェア □ソフトウェア名称／概要	
実証前の要求事項		
実証時の要求事項		
実証後の要求事項		
その他		



●実証概要

マルチGNSSとセンチメートル級測位補強対応受信機を搭載した小型農業ロボットで、既定の直線ルートを自動走行させる。

●実証の確認及び評価(利用効果の定量的評価方法)

マルチGNSSとセンチメートル級測位補強対応受信機の両方の測位データを取得し、準天頂衛星の有無で測位精度の比較をする。

●確認時期

実証終了後に、ロボットの走行精度等について解析を行う。