## □利 用 実 証 提 案 書■利 用 実 証 計 画 書

平成 27年 7月 2日 Ver.1

		干成 27年 7月 2日 Vei.1
テーマ		人力飛行機・鳥人間コンテスト滑空機における準天頂衛星を利用した高精度位置測 位に関する実証実験
実証参加機関		   人力飛行機チーム Team 'F'
(共同機関)		鳥人間コンテスト滑空機チーム Active Gals Family、HPA 飛行会 2015
目的		人力飛行機・鳥人間コンテスト滑空機における準天頂衛星による高仰角衛星追加効果・測位補強効果の検証
期	全体	2015年7月11日 ~ 2016年3月31日
	時間·頻度	●時間:早朝または昼間
間		●頻度:7月25日、8月22日、8月29日、および秋
実施	場所	●地名:琵琶湖湖岸(彦根市松原水泳場)、富士川滑空場
		●環境:湖上および滑走路上
		●その他:
構成		●システム全体構成
※必要に応じて構成		・人力飛行機/鳥人間コンテスト滑空機搭載
   図等を次ページ以降		: QZ1/QZPOD 1台+IMU/GNSS ロガー 1台
に添付		•基地局   :u−blox EVK−M8T
1 - 10/10/1		. U-DIOX EVIC-IMIOT
		●実証概要
※必要に応じて次ペ		人力飛行機・鳥人間コンテスト滑空機に受信端末を搭載し、飛行軌跡の取得を行
一ジ以降に添付		う。同時に搭載するIMS/GNSSロガーにより、姿勢角・位置・気圧高度等の測定を行
一ク以降に旅り		い、測位結果の評価を行う。また、飛行区域近傍に独自の基準点を設置しキネマテ
		イツク測位を行い、測位結果を評価する。 
受信信号		●使用する測位信号名を記載
		•GPS:L1C/A
		•QZS:L1C/A, L1C, L1-SAIF
		・その他: GLONASS(L1)、BeiDou(B1)、MSAS(L1)
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( QZ1 /1台 )
		□持込品目/数( / )
ソフトウェア		●測位結果確認ソフトウェア
		│ ロソフトウェア名称/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		