

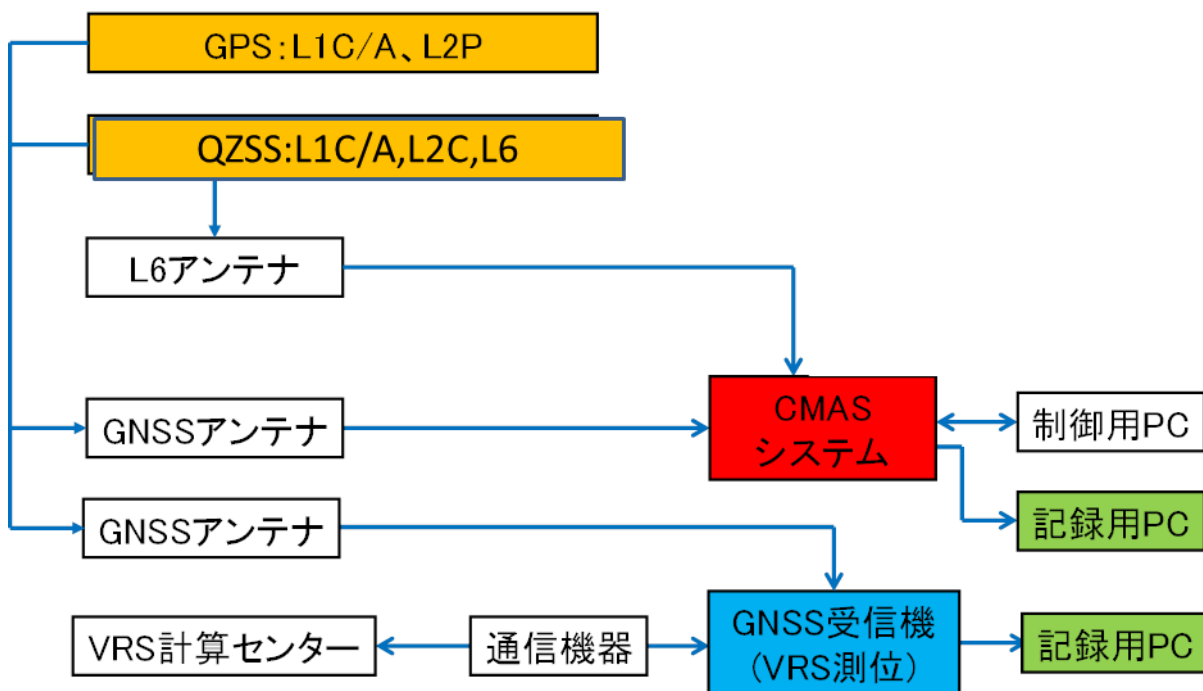
□利用実証提案書
■利用実証計画書

平成 28 年 4 月 11 日 Ver.1

テーマ	低中仰角時における QZS-L6 の補強機能の有効性に関する実証	
実証参加機関 (共同機関)	日本大学理工学部交通システム工学科空間情報研究室	
目的	QZS-L6 を用いた測位を行う場合、正確に L6 信号を QZSS から受信する必要があるが、現状の 4 機体制での計画では、QZO の軌道上の衛星が 1 機でも停止した場合、時間帯に関わらず高仰角からの L6 信号の受信が困難となる。 本検証では、QZSS が低中仰角に飛来する際に L6 の補強信号を用いた測位を実施し、補強信号を後処理した測位結果と比較する。	
期間	全体	2016 年 4 月 25 日 ~ 2016 年 5 月 13 日 (配信日時 2016 年 5 月 6 日)
	時間・頻度	<ul style="list-style-type: none"> ●時間: 9 時~17 時 ●頻度: 上記の時間帯で 2 回程度実施
実施場所	<ul style="list-style-type: none"> ●地名: 千葉県船橋市 ●環境: オープンスカイ ●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	<ul style="list-style-type: none"> ●実証概要 オープンスカイの環境下で静止測位と予めルートを設定した移動測位を実施する。 ●実証の確認及び評価(利用効果の定量的評価方法) 静止時、移動時において、QZS-L6 および地上配信による補強信号を用いて測位を実施し、NMEA データを取得する。 ●確認時期 実証終了後に解析を行う 	
受信信号	<ul style="list-style-type: none"> ●使用する測位信号名を記載 ・GPS: L1C/A、L2P ・QZS: L1C/A、L2C、L6 	
受信設備	<ul style="list-style-type: none"> ●使用する測位信号受信機などを記載 ■貸与品目/数(CMAS システム/1 台) ■持込品目/数(VRS 用 GPS 受信機/1 台) 	
ソフトウェア	<ul style="list-style-type: none"> ●測位結果確認ソフトウェア 特になし(Microsoft Excel にて解析と結果の確認を行う) 	
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		

別紙

実証システム構成



移動測位時走行ルート

