

第 30 回測位技術懇話会／第 6 回研究発表講演会

日時：2024 年 8 月 29 日（木） 10:00－17:10

会場：大阪公立大学 文化交流センター・ホール

Zoom 併設 ([入室用リンク](#)，ミーティング ID：830 2160 9718，パスコード：566486)

※ 講演の録画・写真撮影は禁止です

※ 会場内は飲食禁止です（ペットボトル飲料を除く）

1. 10:00 開会 会長挨拶

2. 10:05-11:05 第 30 回測位技術懇話会 司会：杉本末雄（立命館大学）

「月測位（Lunar PNT）と低軌道測位（LEO PNT）の海外動向と JAXA の取り組み」

SAPT 理事 村田真哉 氏（JAXA）

3. 11:15－17:10 第 6 回研究発表講演会

Session1（11:15－12:00） 司会：浅里幸起（宇宙システム開発利用推進機構）

S1-1 11:15－11:30

LEO-PNT における都市部での低軌道衛星の可視性に関する考察

○高山洋史（古野電気），浦久保孝光（神戸大学大学院）

S1-2 11:30－11:45

GNSS 反射法を用いた地表面特性推定と信号処理手法の改善

○北村章人，辻井利昭（大阪公立大学）

S1-3 11:45－12:00

LTE 信号による GNSS への電波干渉が引き起こす測位精度劣化現象の検証と報告

○東奥航志郎，桑原大空，梅村郁仁，久保幸弘（立命館大学）

【昼休憩 12:00－13:00】



Session2 (13:00–14:00) 司会：高山洋史 (古野電気)

S2-1 13:00–13:15

既知の基線解析に基づく NLOS 検出と移動体測位への応用

○林龍我, 久保幸弘 (立命館大学)

S2-2 13:15–13:30

機械学習による NLOS 検知モデルの構築と移動体測位への適用に向けた検討

○谷村晴生, 辻井利昭 (大阪公立大学)

S2-3 13:30–13:45

アンカー配置を考慮した UWB 無線測位とカルマンフィルタによる精度改善

原田知幸, 中村康一郎, 徳永凜, ○東野武史, 岡田実 (奈良先端科学技術大学院大学)

S2-4 13:45–14:00

ミューオン測位システムの諸性質

○浅里幸起, 齋藤雅行 (宇宙システム開発利用推進機構)

【休憩 14:00–14:10】

Session3 (14:10–15:10) オーガナイザ：一色浩 (数理解析研究所)

オーガナイズドセッション ～ 『生成 AI の活用』

S3-1 14:10–14:25

生成 AI の仕組み

○一色浩 (数理解析研究所)

S3-2 14:25–14:40

生成 AI による文章の作成と処理

○一色浩 (数理解析研究所)

S3-3 14:40–14:55

生成 AI による図, 詩文, 音楽などの生成

○金谷宏 (KDP)

S3-4 14:55–15:10

生成 AI による飛行船の概念設計

○武藤康正 (飛行体空間協議会)



【休憩 15:10 – 15:20】

特別講演 (15:20 – 16:10) 司会：久保幸弘 (立命館大学)

「月面基地建設への挑戦：土木工学・地盤工学が切り拓く宇宙開発」

小林泰三 氏 (立命館大学理工学部環境都市工学科教授)

【休憩 16:10 – 16:20】

Session4 (16:20 – 17:05) 司会：東野武史 (奈良先端科学技術大学院大学)

S4-1 16:20 – 16:35

統合測位受信機を搭載した自動車に対するスプーフィング実験の報告

○小林海斗, 久保信明, 鈴木翔 (東京海洋大学)

S4-2 16:35 – 16:50

GNSS スプーフィング攻撃に対する GNSS/IMU 複合航法システムの脆弱性分析

○八杉尚樹, 辻井利昭 (大阪公立大学)

S4-3 16:50 – 17:05

ソフトウェア GNSS 受信機による信号処理

○後藤啓輔, 久保信明 (東京海洋大学)

4. 17:05 閉会