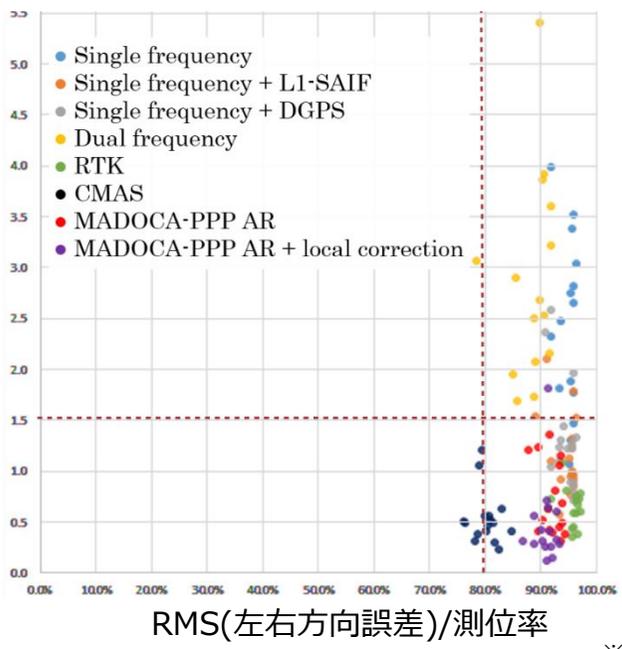


「第2回日欧GNSS官民ラウンドテーブル」参加のご報告【続報】

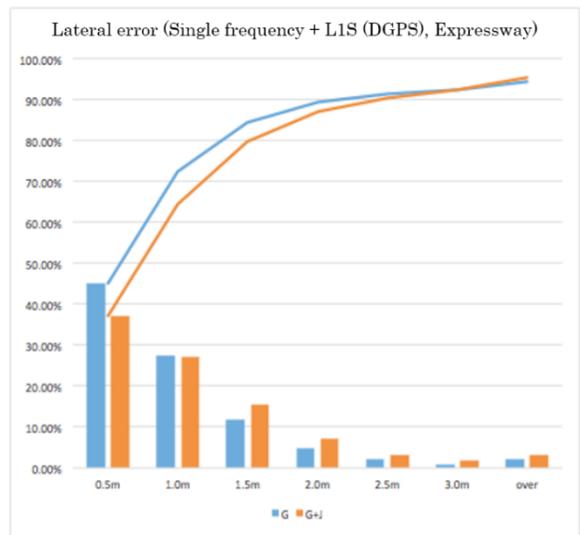
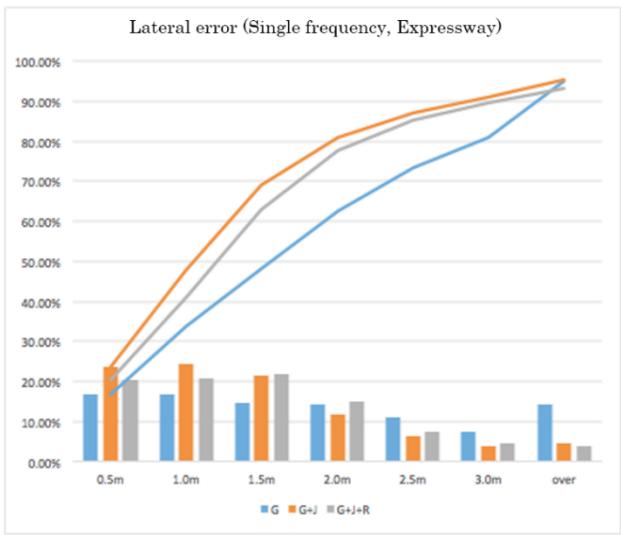
内閣府宇宙開発戦略推進事務局 みちびき（準天頂衛星システム：QZSS）公式サイト（<http://qzss.go.jp/index.html>）に、内閣府と欧州委員会が共同開催した「第2回日欧GNSS官民ラウンドテーブル」の日欧GNSSミッション開催（2日目）記事が、5月4日付ニュースとして公開され、当社の発表内容に関する問い合わせが多数寄せられましたので、その概略を改めてご報告いたします。

当社からは、研究開発知財本部 システム開発部 主任 小峰晃彬 が、平成27年度戦略的イノベーション創造プログラム（SIP）事業として当社が実施しました調査内容を、「Evaluation of GNSS for the realization of the autonomous car（自動走行のためのGNSS可用性調査）」と題し発表を行いました。発表では、単独測位やRTKなど測位方式毎の精度評価^[1]や、コード受信機とQZSSの補強信号（L1S）を用いた場合に、車線認識が可能なまで測位精度が向上する（誤差：数10cm～）^[2]という調査結果、マルチGNSSの効果、都市部でのマルチパス低減手法に関する検討などを紹介し、多くの参加者から高評価をいただきました。自動車セッションの後半には、研究開発知財本部 部長 細井幹広 も加わり、パネルディスカッションが行われました。自動運転と衛星測位に関する話題から、高精度地図に関するものなど、幅広く議論が交わされました。特に当社が実施した実証実験や自動走行向け地図に係る報告は、具体的なアプローチであることより、欧州からも多くの関心を集めました。当社は高精度位置情報技術による社会貢献を目指してまいりますので、今後の取組みにも是非ご期待ください。

[1]測位方式毎の精度評価



[2]QZSS L1Sによる測位精度改善効果



車両左右方向誤差（コード測位）

車両左右方向誤差（コード測位 + L1S）

※本グラフは25回にわたる当社保有MMSを用いた実測に基づく統計結果であり、分析には当社開発「GNSS-Explorer」を使用しています。

【免責とお断り・注意事項】
本通信及び弊社ホームページの記載事項は、株主・投資家の皆様お客様に対する、迅速な情報公開・提供を目的とし、投資勧誘を目的としているものではありません。