

日本航空宇宙学会関西支部 第498回航空宇宙懇談会

日 時： 2025年9月12日（金） 15:00-17:00

会 場： 神戸大学大学院工学研究科本館 C1-301 室

〒657-8501 神戸市灘区六甲台町1-1

交通アクセスは下記 URL をご参照ください。

<https://www.kobe-u.ac.jp/ja/campus-life/general/access/rokkodai2/>

駐車場はありませんのでご注意ください。

※Microsoft Teams による配信も行います。下記申し込み先にご連絡ください。

前日までに接続情報をご連絡します。

講演 1

「高精度衛星測位を実現する技術と適用事例」

三菱電機株式会社 先端技術総合研究所 主席研究員 元岡 範純 氏

CLAS（センチメートル級測位補強システム）などの普及により、誰もがセンチメートル級の高精度な位置情報を利用できる時代が到来している。高精度測位を実現するには、測位信号に含まれる様々な誤差を補正することに加え、建物による反射波などの外れ値を除去する高度な技術が不可欠である。本講演では、これらの課題を解決するための衛星測位技術について、具体的な製品やサービスの開発事例を交えて紹介する。さらに、昨年度 Google が主催したスマートフォンデシメーターチャレンジ（GSDC）という国際的な技術コンペティションに参加し優勝を獲得した。GSDC で適用した慣性センサと組み合わせた複合測位技術や、コンペへの参加を通じて得られた所感についても述べる。

講演 2

「自律ロボットとしての宇宙機のタスク実現とその先」

鳥取大学 工学部 機械物理系学科 教授 辻田 勝吉 氏

近年、ロボットの知能化、自律化は急速に進み、これまでは困難とされてきた未知環境でのタスク実現が次々と実現されつつある。ロボットによる宇宙探査における自律行動も、複雑な物理環境の天体表面のもとでの踏破移動、情報収集などの実現、さらには他の天体での人の生存環境構築まで視野に入ってきている。これらは、センサ、アクチュエータ、メカニズム、制御系など個々の要素技術の革新のみならず、システム全体の中に知能化、自律化の設計指針が規定されてきたからである。本発表では、宇宙機の自律化、未知環境への適応といったトピックをはじめとして、さらに自律ロボットの可能性を異分野に拡張する挑戦的かつ萌芽的な試みも含めて紹介し、コメントを仰ぎたいと考えている。

参加費：無料

*参加は会員に限りません。周りの方や学生の皆様にもお伝えください。

開催形態と登録：対面とMicrosoft Teams配信のハイブリッドで行います。参加登録は9月8日（月）までに、関西支部ホームページよりお願いします。

<https://branch.jsass.or.jp/kansai/>

問合せ先：〒615-8540 京都市西京区京都大学桂C3棟
京都大学 大学院 工学研究科 航空宇宙工学専攻
2025年度日本航空宇宙学会関西支部事務局
E-mail: jsass_kansai2025@t.kyoto-u.ac.jp