

## 平成30年第1回制御理論ワーキングセミナー

日時：2018年12月7日（金）14：00～15：00

会場：名古屋大学VBLホール(名古屋市千種区不老町)

(キャンパスマップ：<http://www.nagoya-u.ac.jp/access-map/>)

講師：目黒 淳一先生

名城大学理工学部 メカトロニクス工学科准教授

講演タイトル：

自動車/移動ロボットと衛星測位

～GNSSの最新動向と適切な利用方法に関して～

概要：

近年、衛星を利用した測位インフラの整備が進み、位置推定を取り巻く環境は大幅に改善され、絶対位置を簡易に取得できるセンサとして様々なアプリケーションで活用がなされている。一方、GNSS(Global Navigation Satellite System)は、衛星から送信された電波を利用して測位演算を行うため、受信環境に応じて位置推定精度が大幅に変化するという特性を持っている。そこで本講演では、講演者が移動ロボット・自動車でGNSSを活用してきた経験から、その特性を考慮した活用方法、及び利用する場合の注意点を紹介する。また、併せて2018年11月1日から正式サービスが開始された”みちびき”を含め、GNSSの最新動向の紹介も行う。

問合せ天野真輝（株式会社豊田中央研究所）

E-mail: [e1518@mosk.tytlabs.co.jp](mailto:e1518@mosk.tytlabs.co.jp)

\*どなたでも無料ご聴講頂けますので、奮って参加下さい。

事前申し込みの必要はございませんが、会場規模と参加人数の把握ためご参加いただける方は、可能な範囲でご参加の連絡を担当の天野までお願いします。