

# 利用実証計画書

平成22年10月29日 Ver.1

テーマ	車両用途(運転支援)応用における効果確認に関する実証	
実施機関	株式会社デンソー	
目的	LEX 補強信号を利用した高精度位置情報の、運転支援への応用可能性の検討	
内容	<p>運転支援を行うには位置精度の向上(センチメートル精度)と、安定受信が課題であるため、移動体において様々な環境における性能を定量的に確認する。具体的には、LEX 補強信号による、(1)速度(低速～高速)、(2)走行環境(郊外・都市部)での性能差を確認する。</p>	
期間	全体	H22. 12. 1 ~ H23. 6. 30
	時間・頻度	9:00 ~ 19:00(希望)、1カ月程度(1週間 x4回)
構成	<p>右図に示すように、車両に2周波(L1/L2)受信機を搭載し、測位結果をRTCM形式で記録する。あわせて、GPS+IMUで構成されるリファレンス装置にて、精度検証の正解データを取得する。その後、下図に示すように、後処理にて取得したRTCM形式データを後処理用測位演算装置にかけ、LEX補強データを利用した場合の測位結果を得、リファレンスとの比較を行う。</p>	
システム要求	受信信号	GPS L1/L2、LEX 補強信号(後処理)
	受信設備	無し
	受信場所	愛知県、東京都を予定。市街地道路、山間路、高速道路等
	事前準備	RTCM インタフェース仕様の開示、事前テスト
	実証時	QZSS ステータス(ヘルス)情報のリアルタイム提供(WEB 等)
	事後処理	後処理用測位演算装置
	その他	無し
特記事項	本来はリアルタイムで実施する計画であったが、LEX 受信機機材の都合上、今回は後処理方式での検証を行う。	