

第 16 回国際航法学会世界大会 (IAIN2018)

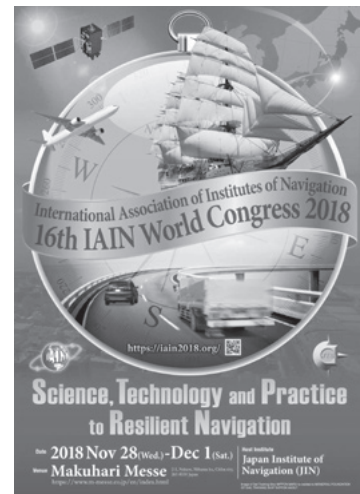
1. 会議の名称：第 16 回 国際航法学会 世界大会
The 16th International Association of Institutes of Navigation World Congress (IAIN2018)
2. 会議テーマ：Science, Technology, and Practice to Resilient Navigation
3. 実行委員長：古莊雅生（神戸大学大学院海事科学研究科 附属国際海事研究センター 教授）
4. 開催日時：2018 年 11 月 28 日（水）～ 12 月 1 日（土）
5. 開催会場：幕張メッセ 〒261-8550 千葉県美浜区中瀬 2-1 <https://www.m-messe.co.jp/>
6. TOPICS：

第 16 回 国際航法学会 世界大会 2018 年は、陸・海・空（航空・宇宙）三領域における航法を議論する唯一の世界的規模の国際会議で、本会議のメインテーマは、「Science, Technology, and Practice to Resilient Navigation」です。本大会でのメインテーマの背景と最近の欧米での動向も含め注目すべきトピックスを挙げます。陸（自動車・鉄道・人など）・海（船舶・水中航行船）・空（航空・宇宙）三領域での航法は、GNSS を中心とし、レーダ、INS（慣性航法）、さらにビジュアルを含めたセンサー技術との組み合わせで、航行の安全と安心、さらに効率化を提供するために、複数の衛星航法システム（マルチ GNSS）や複数のセンサーとの組み合わせたマルチセンサーを用いて、航法データの信頼性と精度向上、すなわちインテグリティの向上とともに、自律航法の時代へと発展してきています。これらは 三領域が独立してそれぞれの技術が発展していますが、一方では、ドローンのように各領域を横断する移動体も出現し、さらに異なる領域にまたがった通信・移動手段のシームレス化も要求されています。とくに、ビッグデータの情報交換を含め、IoT はモバイルデータ通信の第 4 世代 4G の実現により、ほぼ静的な情報交換に大きく寄与していますが、さらに、高速移動体の遠隔制御や多視点映像などの実現に向けて、高速（低遅延）かつ高密度の情報伝達可能な次世代 5G の実現が期待され、その応用を含め各分野での研究開発が進められています。本会議でのトピックスの一例を記載します。

- ◇マルチ GNSS と QZSS の使用による高精度測位技術
- ◇ドローン用スキャンレス全方位レーダ ◇自律航行に向けた次世代 PNT のレジリエント化
- ◇5G による高精度・高速度・大容量通信での無人航行・運航
- ◇航法データの自律インテグリティにより自律航行の実現へ
- ◇省エネ航行・運転技術 ◇ その他

7. 会議の概要

- (1) 会議の構成（予定）
分科会発表、一般研究発表（口頭発表・ポスター発表）、総会、展示、他
- (2) 予定参加者数：約 350 人
- (3) 使用言語：英語
- (4) 会議の日程（予定）



日付	午前	昼	午後
11 月 27 日(火)			登録、オフィサーズミーティング、ウェルカムレセプション
11 月 28 日(水)	Speakers' Meeting 開会式 Plenary session	ランチ ブレイク	総会、一般研究発表（口頭発表・ポスター）、バンケット
11 月 29 日(木)	Speakers' Meeting 一般研究発表（口頭発表・ポスター）	ランチ ブレイク	一般研究発表（口頭発表・ポスター）、カンファレンスディナー
11 月 30 日(金)	Speakers' Meeting 一般研究発表（口頭発表・ポスター）	ランチ ブレイク	一般研究発表（口頭発表・ポスター）、閉会式
12 月 1 日(土)	エクスカースション		

8. お問い合わせ先：公益社団法人 日本航海学会 TEL (FAX 共用): 03 (3630) 3093
〒135-8533 東京都江東区越中島 2-1-6 東京海洋大学内 E-mail navigation@nifty.com