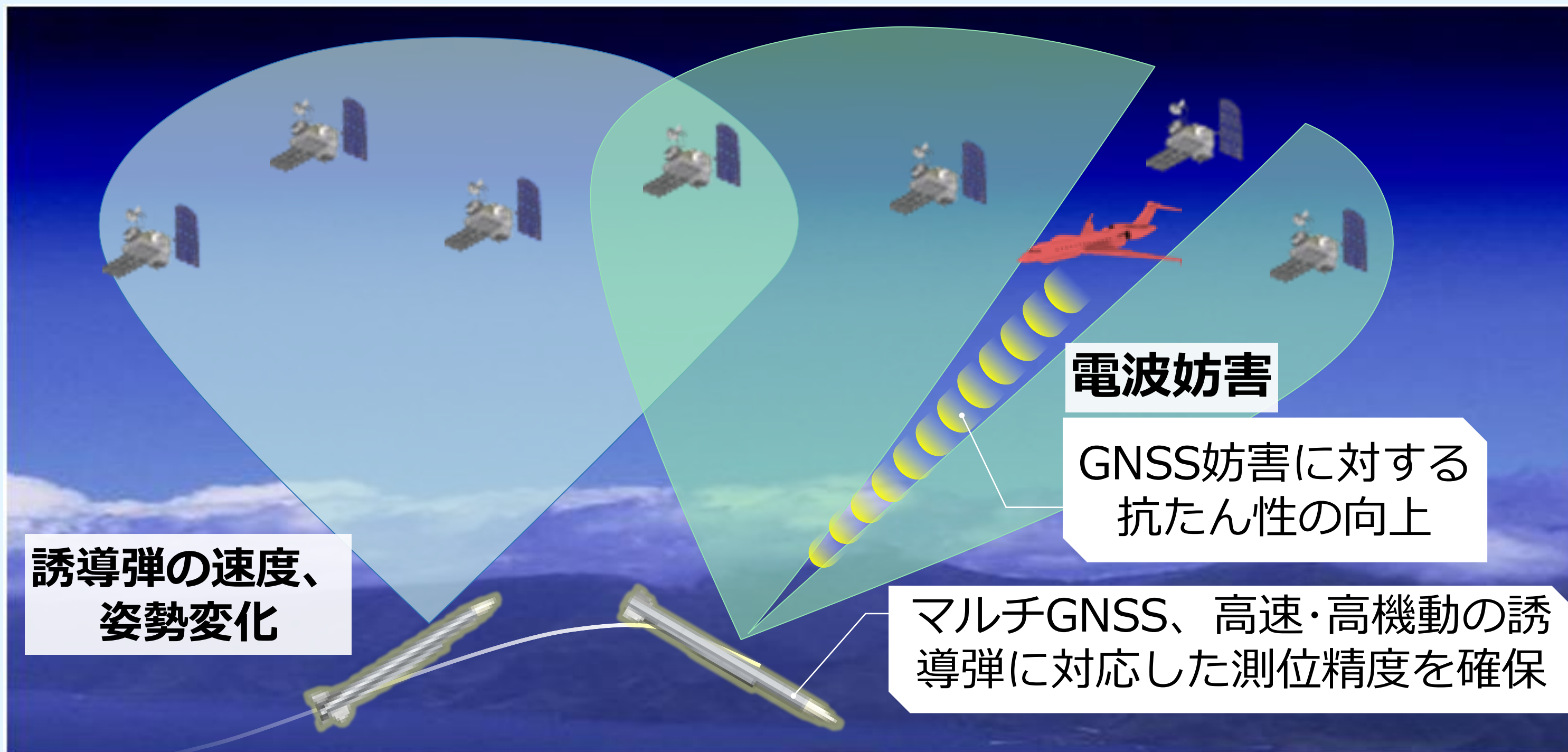


## 運用構想及び事業の概要

将来の戦闘場面で想定されるGNSS電波妨害環境下において、非妨害環境下と同程度の誘導精度を確保可能な誘導弾搭載用GNSS<sup>\*1</sup>/INS<sup>\*2</sup>航法装置を仮作する。



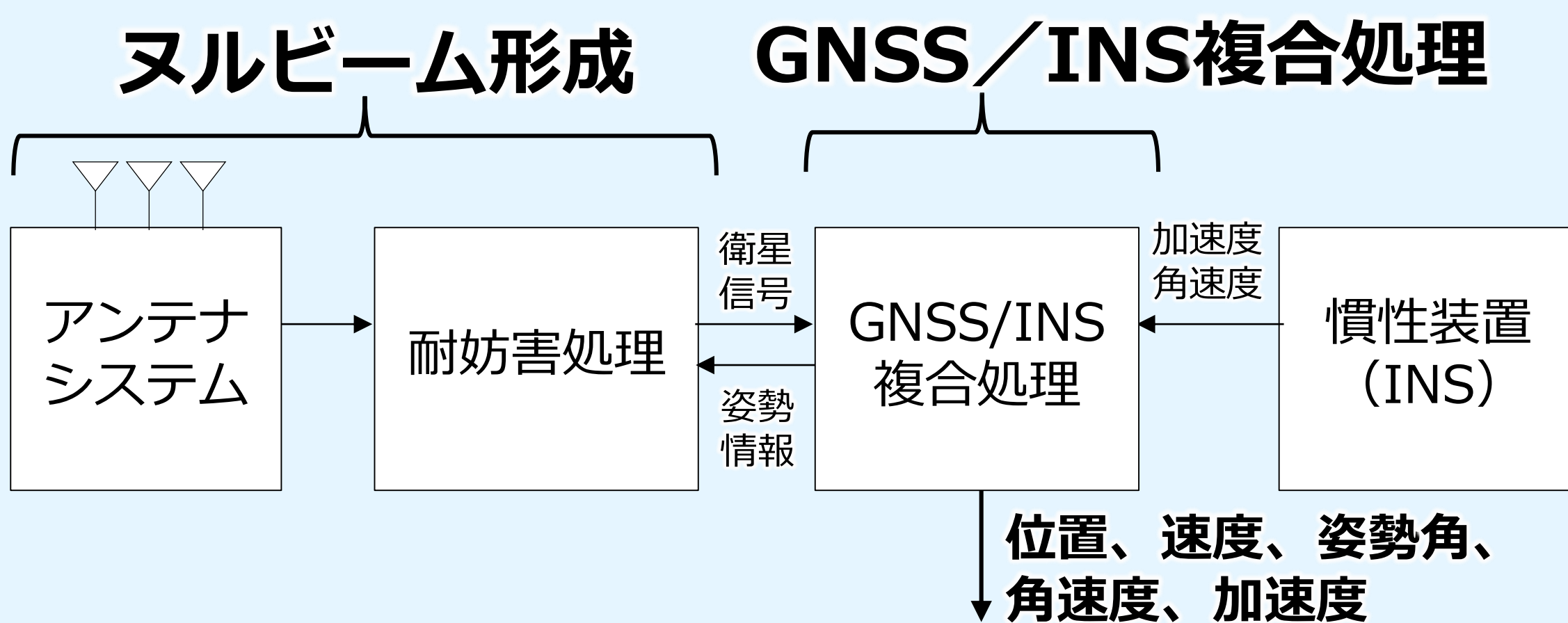
GNSS : Global Navigation Satellite System ; 全球測位衛星システム  
INS : Inertial Navigation System ; 慣性航法装置

## 測位精度低下の原因及び対策

- 1) 衛星信号に加わるノイズ→ノイズを局限するGNSS/INS複合処理を実装
- 2) 衛星信号とともに受信する妨害波→妨害波到来方向にヌルビームを形成

## 航法装置の構成概要

ヌルビーム形成を行う部位とGNSS/INS複合処理を行う部位から、航法装置は構成される。



## 既存技術との比較

	INSのみ	GNSS/INS (現有)	GNSS/INS (本事業)
必要器材	INS	GNSS (市販品) 及びINS	GNSS (市販品を改修) 及びINS
測位に必要な情報	誘導弾の加速度及び角速度	誘導弾の加速度及び角加速度 衛星 (GPS、QZSS等) からの衛星信号	誘導弾の加速度及び角加速度 衛星 (GPS、QZSS等) からの衛星信号
測位精度	△	○	◎
耐妨害性	◎	△	○

## シミュレーション結果 (中間成果)

本事業の提案方式によって、従来方式と比較して追尾可能な衛星数の増加及び位置推定誤差の抑圧が可能となる見込みを得ている。

