

第1回 宇宙着陸探査技術シンポジウム プログラム

[日時] 2026年 2月 19-20日

[場所] 福島ロボットテストフィールド 第1-2会議室 及び 月面模擬クレータエリア

[開催方式] 講演（ハイブリッド方式 Zoom*+現地開催）

デモンストレーション（現地開催のみ）

*zoom 接続先：<https://us06web.zoom.us/j/88177894990?pwd=Q5SEW8HI7vleXfTdIRXSv2bZaYhnZX.1>

[発表言語] 日本語（英語でも可）

[講演時間] （発表）20分+（質疑応答）5分 または（発表）15分+（質疑応答）5分

[プログラム]

(1日目) 2/19 (木)

○第1セッション（プロジェクトセッション）13:00～14:55（司会：山田竜平）

(1) 13:00～13:05 オープニング 山田 竜平（会津大学）

(2) 13:05～13:30 宇宙探査技術研究チームの活動と3次元地質地図生成手法の研究
山田 竜平（会津大学）

(3) 13:30～13:55 福島県産学連携宇宙研究開発支援事業「リモート箱庭」プロジェクト
小川 佳子（会津大学）

(4) 13:55～14:15 リモートセンシングによる分光カメラデータを
用いた地質地図生成手法の研究
大竹 真紀子（岡山大学）
※オンライン

(5) 14:15～14:35 Exploring VR-Based Teleoperation for Lunar Rovers
Alaeddin Nasssni（会津大学）

(6) 14:35～14:55 バーチャル月箱庭：シミュレータ内におけるリアルな月面環境の構築
山本 圭香（会津大学）

14:55～15:20 休憩

○第2セッション（宇宙関連企業セッション）15:20～16:40（司会：小川佳子）

(7) 15:20～15:40 月-地球間通信エミュレーション・計測ツールの開発、ならびに、RTF
月クレータ環境における LPWA 通信実験
柿澤康範、森岡将貴（株式会社 クレアリンクテクノロジー）

(8) 15:40～16:00 中継遅延システムで実現されるロボット開発の最前線
佐々木 陽（株式会社 G-Clue）

(9) 16:00～16:20 RTF 現地取得データの仮想空間への取り込みと可視化
鮫島貴光（株式会社 東日本計算センター）

(10) 16:20～16:40 探査ローバーに向けた最適電力マネジメントシステムの研究
田畠 匠庸（株式会社 トヨタテクニカルデベロップメント）

（2日目）2/20（金）

○第3セッション（探査ローバーデモンストレーション）10:00～12:30
(司会 小川佳子&鈴木崇正)

（場所）福島ロボットテストフィールド(RTF)月面模擬クレータエリア

※各自ヘルメットを受け取り、着用して移動

（デモ内容）

- ・岡山大学惑星物質研究所(鳥取県)一福島 RTF 間ローバー遠隔操縦
- ・月-地球間の通信遅延模擬とその環境下での複数ローバー遠隔操縦
- ・VR オペレーションによるローバー操縦体験
- ・ユーザ持ち込みローバー走行会・実験デモ など

12:30～13:30 昼休み

○第4セッション（ユーザーズセッション）13:30～14:40（司会 山本圭香）

(11) 13:30～13:50 JAXA 宇宙探査イノベーションハブの次世代モビリティ領域研究活動紹介
山崎雅起（宇宙航空研究開発機構）
※ オンライン

(12) 13:50～14:10 超小型月面探索ローバーの自己位置推定開発

Moreno Fabian (株式会社スマートインプリメント)

(13) 14:10～14:30 ARES Project 研究事例紹介 阿依ダニシ (ARES Project)

※ オンライン

(14) 14:30～14:40 クロージング

小川佳子 (会津大学)