

検証実験について

-説明資料-

ブルーイノベーション株式会社
国立大学法人 東京大学



1. 検証実験内容

目的

今年度開発してきた物流用ドローンポートの各システムの機能を検証し、次年度の開発に反映させる。

○日時、場所

調整中(2月頃実施予定)

○検証内容

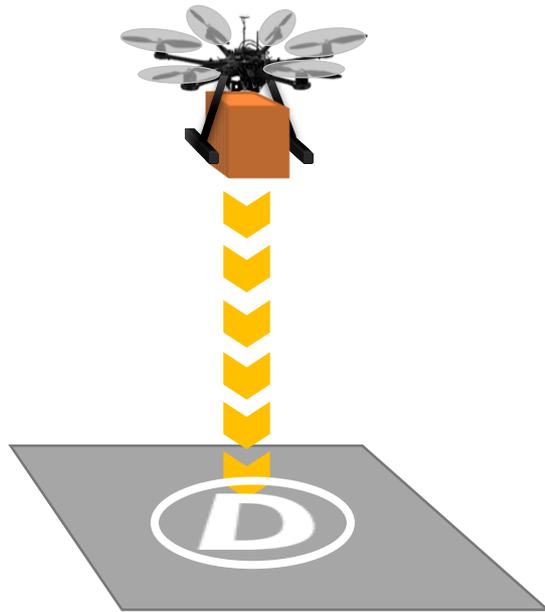
- ①ドローンポートによる着陸精度の機能検証
- ②ドローンポートへの第三者侵入時の機能検証
- ③荷物輸送を想定したドローンポート利用の検証

①ドローンポートによる着陸精度の機能検証

実施内容:ドローンポートの有無による着陸精度を比較。

目標:目標地点から水平誤差50cm以下。

評価方法:目標地点からドローンの着地点までの水平距離を測定。

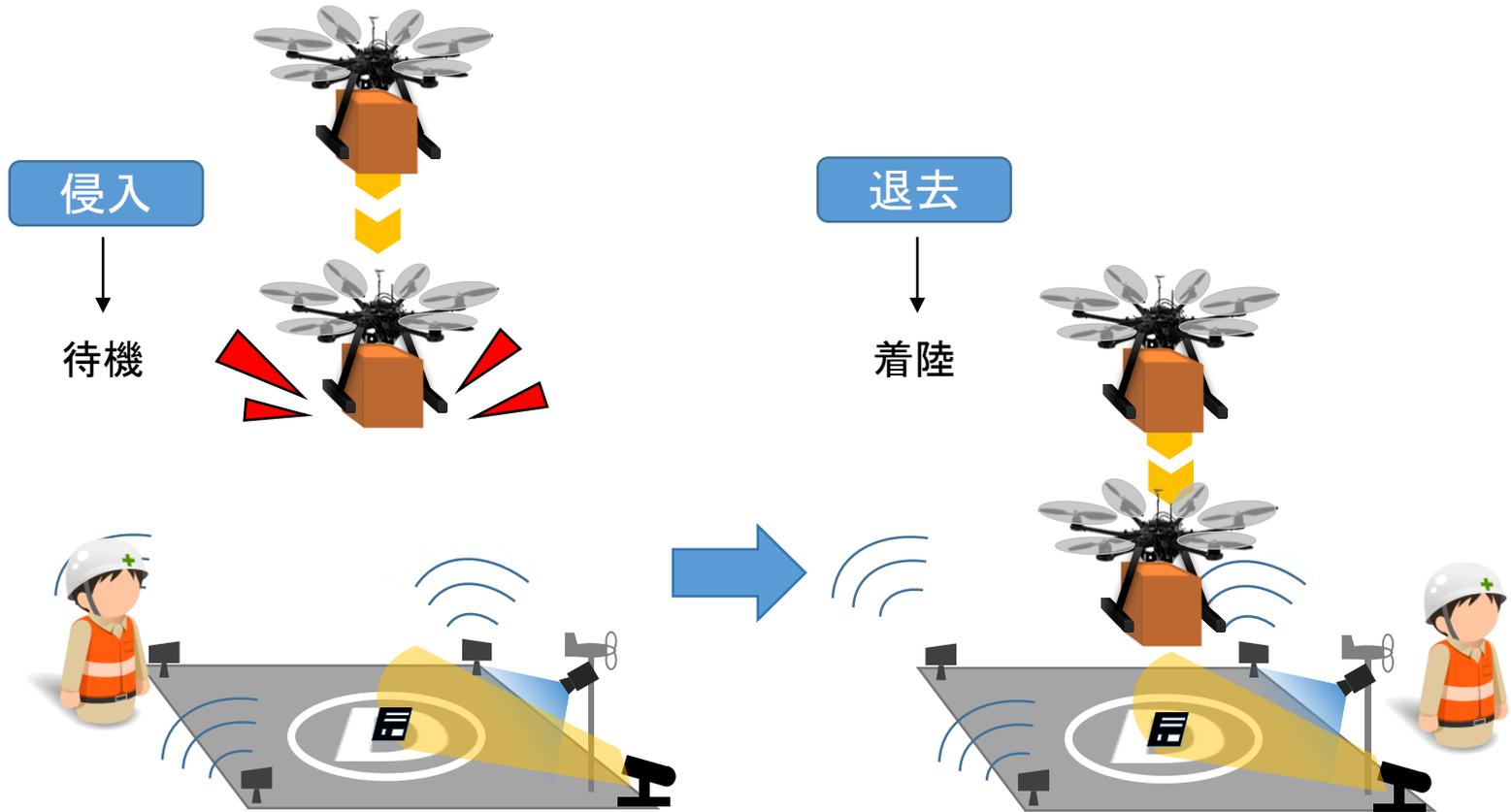


②ドローンポートへの第三者侵入時の機能検証

実施内容:ドローンポートに第三者が侵入し、退去した際の検知機能を検証

目標 :ドローンポートへの第三者の侵入、ドローンポートからの退去をリアルタイムに検知し、ドローンに離着陸可否の的確な指示を行う。

評価方法:第三者等がドローンポートへ侵入した際に、着陸中のドローンへ着陸不可を的確に指示し、ドローンが待機できるかを確認。
また、第三者が退去後、ドローンへ着陸可能を指示できるかを確認。



③ 荷物輸送を想定したドローンポート利用の検証

実施内容：自律飛行のドローンに目視外に設置したドローンポートまで荷物を輸送させ、出発点まで帰還させる飛行を行う。

目標：離陸から着陸、帰還までの一連の流れを、ドローンポートのサポート機能により安全かつ円滑に行う。

評価方法：各システム機能により、安全な荷物輸送が行えるかを確認。

目視内

目視外

