

①機能検証実験概要

開発中の物流用ドローンポートの各システムの機能を検証し、システムの有効性を確認する。

○実施日時

2月28日（火）午前10時00分～13時00分
 （気象状況によっては3月3日（金）の②荷物輸送実験時に延期）

○実施箇所

GLP座間（神奈川県座間市広野台2丁目10番10号）

○実施協力

グローバル・ロジスティック・プロパティーズ(株)

○使用機体

ブルーイノベーション株式会社製

機体仕様等

機体寸法:1000×1000×580mm

重量:約2kg、最大積載量:約1.5kg



GLP座間



使用機体



高度30mで約30mを飛行予定

検証項目

○物流用ドローンポートの有無による着陸精度の比較

ドローンを上空から誘導して、水平誤差50cm以下で離着陸を行う。



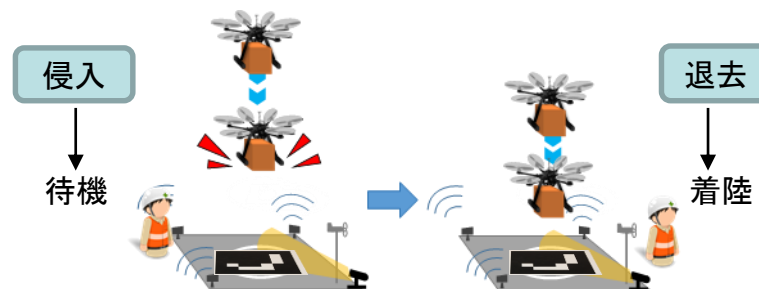
ドローンポートの誘導なし
 (GPSのみ)



ドローンポートの誘導あり

○物流用ドローンポートへの第三者侵入時の機能検証

ドローンポート内の第三者の侵入をリアルタイムで検知し、安全にドローンの離着陸を行う。



② 荷物輸送実験概要

物流用ドローンポートの各システムのサポートによる一連の荷物輸送の流れを検証し、ドローンポートを使用した荷物輸送の課題等を検討する。

○実施日時

3月3日（金）午前10時00分～12時00分
（気象状況によっては中止）

○実施箇所

長野県伊那市長谷地区
（道の駅南アルプスむら長谷～長谷高齢者専用住宅）

○実施協力

伊那市

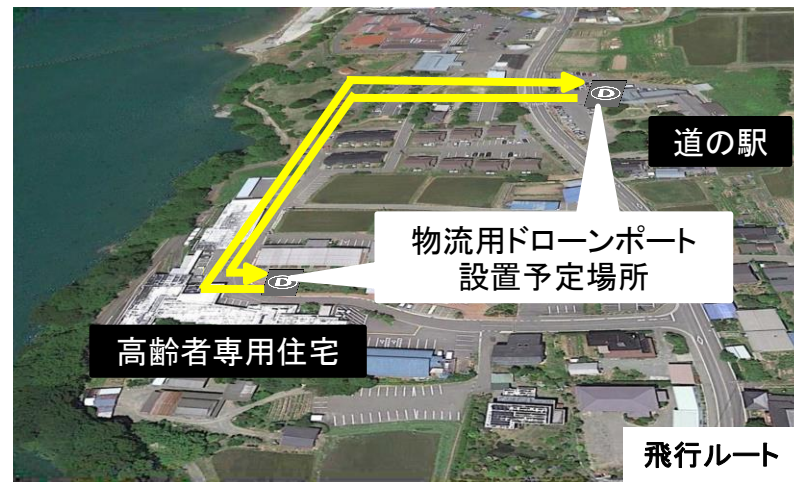
○使用機体

ブルーイノベーション株式会社製

機体仕様等
機体寸法: 1000×1000×580mm
重量: 約2kg、最大積載量: 約1.5kg

○機体に搭載する荷物

商品（雑穀約0.5kg）を搭載予定



道の駅を出発し、高度50mで高齢者専用住宅までの片道約400mを往復飛行予定

検証項目

○物流用ドローンポートを使用した荷物輸送の実施

ドローンポートの各システムのサポートによる離陸から着陸、帰還までの一連の荷物輸送の流れを検証。

※今回の実証実験では、目視外飛行時の安全を確保するため、補助者を配置して実施します。



物流用ドローンポートシステムについて



1. 高精度なドローンの自動離着陸支援システム

・ドローンポートに設置した
(a) Wi-Fi電波発生装置、
(b) マーカー
により、水平誤差50cm
以下でドローンの離着陸
を行う。

2. ドローンポート周囲のリアルタイム風速・風向予測システム

・ドローンポートでのリアル
タイムの風速・風向の観
測値を、予め算出してお
いた離発着可能上限値と
照合することにより、離発
着の可否を判断。

3. ドローンポートへの第三者侵入検知システム

・第三者の侵入をリ
アルタイムで検知し
て、離着陸可否を
判断。

4. 運用支援クラウドシステム

・各ドローンポートの情
報を統合し、各ポート
や、ポートへの離発着
動作に異常がないこと
等をクラウド上で確認。