

第4回 物流用ドローンポート連絡会 議事概要

1. 主な議事

○事務局より各資料を説明した上で、意見交換を行った。

2. 主な意見

○ドローンポート同士がどのくらい離れている必要があるかなどドローンポート周りの安全対策については、目視外飛行の要件にも関わるため、他の検討会での検討も踏まえつつ、引き続き検討をしていきたい。

○ドローンのマーカー認識精度は、マーカーの印刷素材や機体の影等の要因で低下していた。詳しい要因について整理し、対応を検討していきたい。

○風速検知と侵入検知の2つをドローンの離着陸判断要素として研究を進めているが、これらに限定せず、今後の検討や指摘に応じて要素の追加に対応できるインターフェースを制作している。

○機体停止制御の判断は、着陸地周辺のシミュレーションを行ったうえで、風速の一定の閾値を用いて決定しており、機体性能は考慮していないが、NEDOにおいて耐風性などの性能基準が議論されているため、今後参考にしていきたい。

○ドローンポートが収集した情報は、クラウドシステムによりUTMなどに対して情報提供できるようにしたい。一方で、第三者侵入や風速の検知結果によるドローンの機体停止制御に係る情報は、ドローンポートシステムからドローンに直接伝えるようにしている。

○UTMに関して、短期的に事業者としては、ドローンを飛ばしたい時に飛ばせるかどうか確認できるシステムを作っているところ。

○UTMについては、そのコンセプトやシステムの定義を今まさに検討している段階。NEDOのプロジェクトとしては様々な運航管理システムの接続／統合を実験していく予定。

○ヘリコプター等との衝突は絶対に避けなければいけない。将来的に理想としては、UTMは有視界飛行のヘリやセスナ等の有人機も組み込んで、統合管理

していくことが望ましい。

- 安全性の確保にあたっては、機体や操縦者の技量に依存するよりは、全体的なシステムとして担保されることが望ましく、極力個別事情に左右されないものが社会的に求められる。
- 山間部などでは、高圧線や鉄塔などがあり、これらを考慮した飛行経路を考えていく必要がある。
- 研究開発が終わった後、ドローンポートを広く普及させるために、ドローンポートの仕様をオープンにしていく等を含めて、工夫をする必要がある。
- ドローンポートの役割の整理としてUTMなど高度な運行管理システムとの関わりも重要であるが、シンプルな利用も大いに考えられる。例えば、飛んで欲しくない場所の表示に使うなどパッシブな利用であれば消費ピラミッドの最下段となり拡がりやすいので、ビジネスモデルの検討の際に参考にされたい。

以上