

DID 地区、物件との距離30m、夜間、目視外、
危険物の輸送、物件投下での飛行
許可・承認申請の申請書記載例
(ホームページ掲載機以外の機体について)

※一部資料の省略可能機体の場合の申請
書式例です。

申請書の記載例を示しますが、これはあくまでも記載例ですので、申請者様が飛行の内容に応じて個別に精査していただき、必要な資料を作成した上で提出してください。

(様式2)

無人航空機の機能・性能に関する基準適合確認書

申請前にご使用になられる機体の登録記号並びにその有効期間について必ずご確認ください。

1. 飛行させる無人航空機に関する事項を記載すること。

登録記号等	JU*****		
製造者名	〇〇株式会社	型式又は名称	JCAB-Mujin-type pro
総重量※ ¹	4.0kg		
機体認証書番号	<input type="checkbox"/> 第一種	型式認証書番号	<input type="checkbox"/> 第一種
	<input type="checkbox"/> 第二種		<input type="checkbox"/> 第二種
	<input type="checkbox"/> 申請する飛行の内容が、使用条件等指定書の範囲内であることを確認した。		

2. ホームページ掲載無人航空機の場合には、改造の有無を記載し、「改造している」場合には、4. の項を記載すること。*²

改造の有無 : 改造していない / 改造している (→4. を記載)

3. 個別の機体認証無人航空機において使用条件等指定書に従わない場合又は型式認証無人航空機において無人航空機飛行規程に従わない場合には、4. の項を記載すること。

ホームページ掲載無人航空機以外ですので改造の有無及び改造の概要は記載不要です。

4. ホームページ掲載無人航空機に該当しない場合又はホームページ掲載無人航空機であっても改造を行っている場合に加え、機体認証無人航空機においては使用条件等指定書に従わない場合又は型式認証無人航空機においては無人航空機飛行規程に従わない場合には、次の内容を確認すること。*³

各項目について、確認結果をチェック【】してください。

確認事項		確認結果
一般	鋭利な突起物のない構造であること(構造上、必要なものを除く。)	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否
	無人航空機の位置及び向きが正確に視認できる灯火又は表示等を有していること。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否
	無人航空機を飛行させる者が燃料又はバッテリーの状態を確認できること。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否
遠隔操作の機体※ ⁴	特別な操作技術又は過度な注意力を要することなく、安定した離陸及び着陸ができること。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否 / <input type="checkbox"/> 該当せず
	特別な操作技術又は過度な注意力を要することなく、安定した飛行(上昇、前後移動、水平方向の飛行、ホバリング(回転翼機)、下降等)ができること。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否 / <input type="checkbox"/> 該当せず
	緊急時に機体が暴走しないよう、操縦装置の主電源の切断又は同等な手段により、モーター又は発動機を停止できること。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否 / <input type="checkbox"/> 該当せず

	操縦装置は、操作の誤りのおそれができる限り少ないようにしたものであること。	■適 / □否/ □該当せず
	操縦装置により適切に無人航空機を制御できること。	■適 / □否/ □該当せず
自動操縦の機体※5	自動操縦システムにより、安定した離陸及び着陸ができること。	□適 / □否/ ■該当せず
	自動操縦システムにより、安定した飛行（上昇、前後移動、水平方向の飛行、ホバリング（回転翼機））ができること。	□適 / □否/ ■該当せず
	あらかじめ設定された飛行プログラム発生時等において、無人航空機を飛行させる者が機体を安全に着陸させられるよう、強制的に操作介入ができる設計であること。	□適 / □否/ ■該当せず

自動操縦ができない場合の例です。

- ※1 申請を行う飛行形態の形態で確認すること。ただし、それが困難な場合には、最大離陸重量を記載すること。
- ※2 改造記録を証明する参照資料として、飛行日誌（点検・整備記録）の写しを添付することができる。
- ※3 4. の項を記載する場合には、無人航空機の運用限界（最高速度、最高到達高度、電波到達距離、飛行可能風速、最大搭載可能重量及び最大使用可能時間等）及び無人航空機を飛行させる方法（点検・整備の方法を含む。）が記載された取扱説明書等を確認したうえで記載すること。
- ※4 遠隔操作とは、プロポ等の操縦装置を活用し、空中での上昇、ホバリング、水平飛行、下降等の操作を行うことをいう。遠隔操作を行わない場合には「該当せず」を選択すること。
- ※5 自動操縦とは、当該機器に組み込まれたプログラムにより自動的に操縦を行うことをいう。自動操縦を行わない場合には「該当せず」を選択すること。

総重量が 25kg 以上の無人航空機の場合は必要になります。
25kg 以上の機体の適合性は、すべての要件が「適」であることをご確認されたうえでご申請ください。

別添資料

最大離陸重量 25kg 以上の無人航空機の機能・性能に関する基準適合確認書

基 準	確認結果
(1) 実施しようとする飛行において想定される気象条件その他の運用条件を設定し、当該条件下において、安定した離陸、着陸及び飛行ができること。	■ 適 / □ 否
(2) 機体と操縦装置との間の通信は、他の機器に悪影響を与えないこと	■ 適 / □ 否
(3) 発動機、モーター又はプロペラ（ローター）が故障した後、これらの破損した部品が飛散する恐れが出来る限り少ない構造であること。	■ 適 / □ 否
(4) 事故発生時にその原因調査をするための飛行諸元を記録できる機能を有すること。	■ 適 / □ 否
(5) 次表の想定される不具合モードに対し適切なフェールセーフ機能を有している。	■ 適 / □ 否

想定される不具合モード		
通信系統	<ul style="list-style-type: none"> 電波状況の悪化による通信不通 操縦装置の故障 他の操縦装置との混信 送受信機の故障 	
推進系統	発動機の場合	<ul style="list-style-type: none"> 発動機の出力の低下又は停止 不時回転数上昇
	電動の場合	<ul style="list-style-type: none"> モーターの回転数の減少又は停止 モーターの回転数上昇
電源系統	<ul style="list-style-type: none"> 機体の主電源消失 操縦装置の主電源消失 	
自動制御系統	<ul style="list-style-type: none"> 制御計算機の故障 	

無人航空機の追加基準への適合性

「D I D地区上空の飛行」「距離30mを確保できない飛行」を行う場合

申請する項目のみ記載してください。

- 人又は家屋の密集している地域の上空を飛行（第三者上空の飛行以外）
 ○人及び物件との距離30mを確保できない飛行（第三者上空の飛行以外）

基 準	確認結果
第三者及び物件に接触した際の危害を軽減する機能を有すること。	□適 / ■否
	代替的安全対策
	※プロペラガード等は装備できない場合の例 プロペラガード等を装備していないが、飛行の際は飛行経路全体を見渡せる位置に補助者を配置し、第三者が飛行範囲内に立ち入らないよう注意喚起を行う。

基準への適合性の確認結果を適/否で記載してください。
 確認の結果、「否」を選択した場合は代替的安全対策を記載してください。
 （「適」を選択した場合は代替的安全対策の記載は不要です。）

「夜間飛行」を行う場合

- 夜間飛行

基 準	確認結果
無人航空機の姿勢及び方向が正確に視認できるよう灯火を有している。又は、無人航空機の飛行範囲が照明等で十分照らされている。	■適 / □否
	代替的安全対策

「催し場所上空での飛行」を行う場合

○催し場所上空での飛行（第三者上空の飛行以外）

基 準	確認結果
<p>第三者及び物件に接触した際の危害を軽減する機能を有すること。</p>	<p><input type="checkbox"/>適 / <input checked="" type="checkbox"/>否</p>
	<p>代替的安全対策</p>
	<p>※プロペラガード等を装備できない場合の例</p> <ul style="list-style-type: none"> ・プロペラガード等は装備できないが、機体の飛行範囲を制限するための係留装置を装着しており、当該範囲を立ち入り禁止区画として設定しているため、第三者及び物件に接触することはない。 ・プロペラガード等は装備できないが、第三者に対する危害を防止するためのネットを設置しており、第三者及び物件に接触することはない。
<p>想定される運用により、10回以上の離陸及び着陸を含む3時間以上の飛行実績を有すること。</p>	<p><input type="checkbox"/>適 / <input checked="" type="checkbox"/>否</p>
	<p>代替的安全対策</p>
	<p>※機体の十分な飛行実績を有していない場合の例</p> <ul style="list-style-type: none"> ・機体の十分な飛行実績を有していないが、機体の飛行範囲を制限するための係留装置を装着しており、当該範囲を立ち入り禁止区画として設定しているため、第三者及び物件に接触することはない、安全上の問題はない。 ・機体の十分な飛行実績を有していないが、第三者に対する危害を防止するためのネットを設置しており、第三者及び物件に接触することはない、安全上の問題はない。

「目視外飛行」を行う場合

○目視外飛行

基 準	確認結果
自動操縦システムを装備し、機体に設置されたカメラ等により機体の外の様子を監視できる。	□適 / ■否
	代替的安全対策
	<p>※自動操縦システムを装備していない場合の例</p> <ul style="list-style-type: none"> ・機体に設置されたカメラ等により機体の外の様子を監視できる。 ・自動操縦システムは<u>装備していないが</u>、補助者や常に飛行状況や周囲の状況を監視し、操縦者に必要な助言を行うことで安全を確保する。
地上において、無人航空機の位置及び異常の有無を把握できる（不具合発生時に不時着した場合を含む。）。	■適 / □否
	代替的安全対策
不具合発生時に危機回避機能（フェールセーフ機能）が正常に作動する。	■適 / □否
	代替的安全対策

「危険物の輸送・物件投下（農薬散布等）」を行う場合

○危険物の輸送

基準	確認結果
危険物の輸送に適した装備が備えられている。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否
	代替的安全対策

○物件の投下

基準	確認結果
不用意に物件を投下する機構でない。	<input checked="" type="checkbox"/> 適 / <input type="checkbox"/> 否
	代替的安全対策