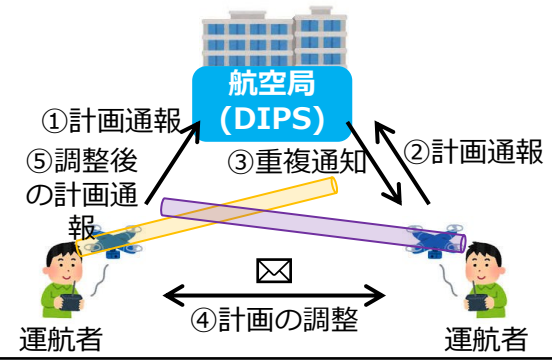


## Step 1

### 【現状の運航管理】

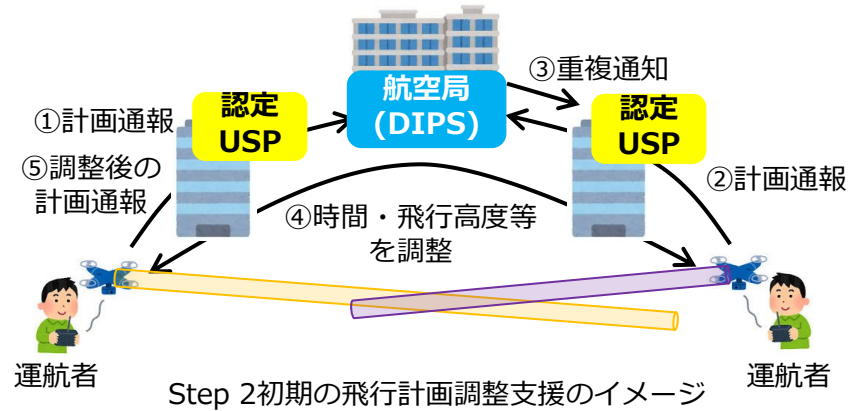
- ＜飛行計画の調整＞
- DIPSの機能(複数の運航者より重複した飛行計画が通報されたときに、重複を表示、運航者間の調整を促す機能)により、**飛行計画が重複した場合に運航者へ通知**
  - **運航者間の調整をメール等で実施**しているため運航者の手間が発生



## Step 2

### 【UTMサービスプロバイダ認定】

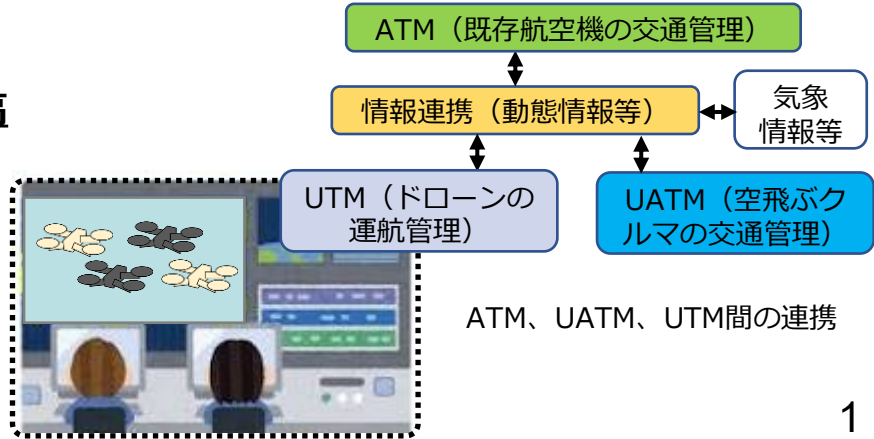
- ＜初期＞ **2025年度に実施**
- 認定UTMサービスプロバイダ(認定USP)が提供するシステムを用いて**飛行計画の調整支援等**を実施(右図)
- ＜中後期＞
- 飛行計画の支援業務(※)に加え、**Step 3の実現に向けて、ドローンの運航に係る動態把握・認定USP間での共有・経路逸脱時のアラート等を実施**  
(※: DIPSへの過剰な負荷を防ぐため、DIPSとは別のシステムを用いて飛行計画の管理を行うことも想定)



## Step 3

### 【空域指定】

- 多種の機体が混在する**飛行場所の空域を指定**し、当該空域に対して**飛行前から飛行後まで一貫した交通管理(低高度空域管理)**を行う環境を構築
- 飛行前は飛行計画の競合調整によって事前に衝突リスクを低減
- 飛行中は飛行計画通りに飛行していることのモニタリング及び他の無人機・有人機等の検知と回避により衝突リスクを低減



飛行に係る関係者間の調整の効率化・コストの低減