

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
1	CARTIVATOR Resource Management	平成30年12月6日から 平成31年2月8日まで	愛知県豊田市足助資料館 大河原分館	航空法第11条, 第79条, 第81条, 第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(操縦者は乗り組まない) ・地上の操縦者がプロボ送信機を使用して機体进行操作 ・機体と地上をロープで拘束した状態で実施 ・飛行高度は最大2m ・周囲に障害物のない10m×10mの平地の範囲内で実施 ・ホバリング+自由飛行 	平成30年12月6日
2	サンワサプライ 株式会社	令和3年5月31日から 令和3年6月4日まで	笠岡地区農道離着陸場 (岡山県笠岡市)	航空法第11条, 第79条, 第81条, 第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大50m(50mの高度で滑走路を周回) ・周囲に障害物のない滑走路上の550m×25mの範囲内において、離陸+上昇+水平巡航+降下+着陸を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速5m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和3年5月26日
3	サンワサプライ 株式会社	令和3年12月12日から 令和3年12月13日まで	福島ロボットテストフィールド 浪江滑走路 (福島県双葉郡浪江町)	航空法第11条, 第79条, 第81条, 第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で滑走路を周回) ・周囲に障害物のない滑走路上の400m×20mの範囲内において、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和3年12月9日
4	サンワサプライ 株式会社	令和3年12月15日から 令和3年12月23日まで	笠岡地区農道離着陸場 (岡山県笠岡市)	航空法第11条, 第79条, 第81条, 第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・機体の座席にペイロードに見立てた重量60kg分の荷物を固縛した上で積載 ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で滑走路上及び周辺の田畑を周回) ・周囲に障害物のない滑走路上の550m×25mの範囲内において、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・周囲に障害物のない滑走路上の離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、周囲の田畑にかけて水平巡航を行い滑走路上の離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和3年12月15日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
5	サンワサプライ株式会社	令和4年7月4日から 令和4年7月7日まで	福山市シーパーク大浜 (広島県福山市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で敷地上及び海上を周回) ・福山市シーパーク大浜の敷地及びこれに面する海面上において、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・制限表面上に障害物のない芝地に設置した離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、海岸線及び海上において水平巡航を行い滑走路上の離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和3年6月30日
6	サンワサプライ株式会社	令和4年7月19日から 令和4年7月22日まで	木沢塩田跡地 (香川県坂出市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・機体の座席にペイロードに見立てた重量80kg分の荷物を固縛した上で積載 ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で離着陸場上及び周辺の芝上を周回) ・周囲に障害物のない立入管理措置が講じられた敷地上の500m×340mの範囲内において、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・周囲に障害物のない滑走路上の離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、周囲の芝上にかけて水平巡航を行い滑走路上の離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和4年6月30日
7	サンワサプライ株式会社	令和4年7月11日から 令和4年7月14日まで	のつはる天空広場 (大分県大分市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大70m(30~70mの高度ではつる天空広場内の2地点間を移動) ・周囲に障害物のない同広場敷地内で570m×280mの立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・離陸ポイント(H1)から離陸(垂直上昇)し、水平巡航を行い滑走路上の着陸ポイント(H2)に移動し、着陸(垂直降下)を実施 ・離陸ポイント(H2)から離陸(垂直上昇)し、水平巡航を行い滑走路上の着陸ポイント(H1)に移動し、着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和4年6月30日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
8	サンワサプライ株式会社	令和4年7月15日から 令和4年7月18日まで	尼崎フェニックス (兵庫県尼崎市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で尼崎フェニックス敷地内上空を周回) ・第三者の立入が制限された同敷地内において飛行経路に必要な立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・敷地内に設定した離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、水平巡航を行い、一時停止し180°ターン後、離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施。 ・敷地内に設定した離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、水平に水滴型に旋回半径を100mで旋回を行い、離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施。 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和4年6月30日
9	三菱重工業(株)	令和5年1月30日から 令和5年4月28日まで	あいちロボット産業クラスター 推進協議会 無人飛行ロボット実証実験場 (名古屋港南5区:愛知県知多市緑浜町)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(操縦者は乗り組まない) ・飛行高度は最大150mAGL未満 ・飛行エリアは実験場エリアのみ ・ホバリング+自由飛行 	令和5年1月26日
10	(株)BlueBee	令和5年3月23日から 令和5年4月28日まで	九州電力株式会社 旧港発電所跡地 (福岡県大牟田市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(BlueBee式 BB3100型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行高度は最大8m(8m以内の高度で旧港発電所跡地内上空を周回) ・第三者の立入が制限された同敷地内において飛行経路に必要な立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・敷地内で20m以内の移動を実施。 ・有視界飛行方式。 ・気象条件として、風速5m以下で有視界気象状態に限る。 	令和5年3月23日
11	サンワサプライ株式会社	令和5年2月14日から 令和5年2月17日まで	田ノ浦アイル (大分県大分市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、搭乗者あり) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で田ノ浦アイル上及び海面上を周回) ・周囲に障害物のない田ノ浦ビーチ内で210m×225mの立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・田ノ浦アイルに設定した離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、水平巡航を行い、一時停止後、離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施。 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和5年2月9日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
12	サンワサプライ株式会社	令和5年2月20日から 令和5年2月24日まで	笠岡地区農道離着陸場 (岡山県笠岡市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、搭乗者あり) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で滑走路を周回) ・周囲に障害物のない滑走路上で1100m×100mの立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・周囲に障害物のない滑走路上の離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し水平巡航後180°ターンし、再度水平巡航を行い180°ターンし、滑走路上の離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和5年2月13日
13	サンワサプライ株式会社	令和5年2月27日から 令和5年3月2日まで	淀川アクアシアター (大阪府高槻市)	航空法第11条、第79条、 第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定することにより、離陸から着陸までの間を全て自動飛行 ・飛行高度は最大30m(30mの高度で3地点間を移動) ・周囲に障害物のない淀川上で各辺がそれぞれ500m、370m、430mの三角形の立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、水平巡航を行い淀川上の地点P1まで水平巡航後、淀川上の地点P2に水平運航し、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速10m以下で有視界気象状態に限る(雨天時の降水量は1時間あたり8mmまで許容) 	令和5年2月24日
14	LIFT AIRCRAFT INC.	令和5年3月6日から 令和5年5月31日まで	大阪城公園内 (大阪府大阪市)	航空法第11条、第28条、 第79条、第81条、第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(LIFT社製 HEXA型によるデモ飛行で、操縦者が乗り組む) ・飛行高度は最大8m(8mの高度で公園内を移動) ・周囲に障害物のない公園内で球場外周の高さ1.8mのフェンス内を立入禁止としたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・①離陸ポイントから高度8mまでの垂直上昇と垂直降下を実施、②離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度8mで20mの範囲での直進及び緩旋回飛行し、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施、③離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度8mで20メートルの四角い経路飛行をし、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施。 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速15kt以下で有視界気象状態に限る(原則晴天時のみ) 	令和5年3月6日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
15	LIFT AIRCRAFT INC.	令和5年3月18日から 令和5年3月21日まで	マリナーパーク新居浜内多目的 グラウンド (愛媛県新居浜市)	航空法第11条, 第28条, 第79条, 第81条, 第87条 (※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(LIFT社製 HEXA型によるデモ飛行で、操縦者が乗り組む) ・飛行高度は最大8m(8mの高度で公園内を移動) ・周囲に障害物のないマリナーパーク新居浜内多目的グラウンドで125m×79mの立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・①離陸ポイントから高度8mまでの垂直上昇と垂直降下を実施、②離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度8mで20mの範囲での直進及び緩旋回飛行し、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施、③離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度8mで20メートルの四角い経路飛行をし、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施。 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速15kt以下で有視界気象状態に限る(原則晴天時のみ) 	令和5年3月17日
16	LIFT AIRCRAFT INC.	令和5年3月18日から 令和5年3月21日まで	上浦多々羅スポーツ公園内 多目的グラウンド (愛媛県今治市)	航空法第11条, 第28条, 第79条, 第81条, 第87条 (※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(LIFT社製 HEXA型によるデモ飛行で、操縦者が乗り組む) ・飛行高度は最大8m(8mの高度で公園内を移動) ・周囲に障害物のない上浦多々羅スポーツ公園内多目的グラウンドで113m×110mの立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・①離陸ポイントから高度8mまでの垂直上昇と垂直降下を実施、②離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度8mで20mの範囲での直進及び緩旋回飛行し、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施、③離陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度8mで20メートルの四角い経路飛行をし、着陸ポイント移動後、着陸(垂直降下)を実施。 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速15kt以下で有視界気象状態に限る(原則晴天時のみ) 	令和5年3月17日
17	株式会社AirX	令和5年6月3日から 令和5年6月9日まで	沖縄県伊平屋米崎キャン プ場及び野甫港	航空法第11条, 第79条, 第81条, 第87条 (※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・試験飛行内容各試験のPhaseごとに問題ないことを確認したうえで、次のPhaseに移行することとしている。 ・Phase1: 垂直離陸、ホバリング、姿勢変化、垂直着陸 ・Phase2: 短距離の水平飛行、2ヶ所のポイントで方向転換を加えた三角飛行 ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、立入禁止エリアと同じ飛行経路から50mの位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づくと境界10m手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートリターンに切り替わる。 ・Phase3: 2地点間(米崎キャンプ場ー野甫港)での飛行【飛行距離 片道約950m】 	令和5年5月31日
18	株式会社SUBARU	令和5年7月17日から 令和5年10月16日まで	スバル研究実験センター	航空法第11条, 第79条, 第81条, 第87条 (※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(SUBARU社製 SUBARU式T-05709型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・ホバリングに必要な機体姿勢制御の確認を目的として、タイダウンでの地上運転試験から始め、低高度のホバリング飛行を行う。 ・基本飛行動作(前後進、左右進、上下、回転)の飛行を行い機体の基本特性を取得すると共に、確認された飛行特性内での飛行を行う。 	令和5年7月13日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
19	株式会社AirX	令和5年11月23日から 令和5年11月26日まで	尼崎フェニックス用地	航空法第11条,第79条, 第81条,第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・試験飛行内容各試験のPhaseごとに問題ないことを確認したうえで、次のPhaseに移行することとしている。 ・Phase1:機体の基本性能(垂直離陸、ホバリング、姿勢変化、垂直着陸) ・Phase2:騒音測定を目的とした水平飛行(高度20mから50mの間で高度を変えて複数回飛行) ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、立入禁止エリアと同じ飛行経路から一定の位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づくと、定められている境界手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートリターンに切り替わる。 	令和5年11月22日
20	Volocopter GmbH	令和5年12月6日から 令和5年12月22日まで	大阪ヘリポート	航空法第11条,第28条, 第81条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・有人航空機(Volocopter社製 VC200-2(2x)型による実証飛行で、操縦者が乗り組む。) ・飛行高度は最大50m ・大阪ヘリポート内のFATOの周囲50mの範囲で立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離着陸時の安全を確保した上で、離陸(垂直上昇)、海上巡行、着陸(垂直降下)を実施。 ・離陸ポイントから離陸(垂直上昇)後、大阪ヘリポート北西から対岸の尼崎フェニックスにかけての海上を飛行。その後着陸ポイントへ戻り着陸(垂直降下)。 ・飛行を予定する海上エリアには救助艇を用意し、不時着等に備える。また、救助艇が飛行を予定するエリア内への他の船舶等の進入を監視し、進入する船舶等がないことを確認した後離陸を実施する。 ・有視界飛行方式で実施 	令和5年12月5日
21	三和興業ホールディングス株式会社	令和6年2月29日から 令和6年3月4日まで	九州保健福祉大学周辺	航空法第11条,第79条, 第81条,第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まないが①キャビン内のノイズの測定及び②離発着時の動きが搭乗者の受容範囲内であるかの確認のために搭乗者はあり) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定する試験飛行の申請において地上監視下の自動飛行として許可。 ・飛行高度は最大50m ・周囲に飛行経路から半径50mの範囲で立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・周囲に障害物のない離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、P1へ移動後P2へ移動。P2で180°ターンし、P1を通過して離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、立入禁止エリアと同じ飛行経路から一定の位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づくと、定められている境界手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートリターンに切り替わる。 	令和6年2月28日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
22	三和興業ホールディングス株式会社	令和6年3月4日から 令和6年3月7日まで	笠岡地区農道離着陸場	航空法第11条,第79条, 第81条,第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まないが①キャビン内のノイズの測定及び②離発着時の動きが搭乗者の受容範囲内であるかの確認のために搭乗者はあり) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定する試験飛行の申請において地上監視下の自動飛行として許可。 ・飛行高度は最大30m ・周囲に飛行経路から外側に50mの範囲で立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・ルート1: 離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、離着陸場の北端まで移動。北端で180°ターンし南端まで移動後、南端で180°ターン。その後離着陸ポイントへ戻り、着陸(垂直降下)を実施。 ・ルート2: 離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、総飛行距離5kmの円周飛行を実施。離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、飛行経路から一定の位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づくと、定められている境界手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートリターンに切り替わる。 	令和6年3月1日
23	三和興業ホールディングス株式会社	令和6年3月8日から 令和6年3月12日まで	パソナ社敷地内	航空法第11条,第79条, 第81条,第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まないが①キャビン内のノイズの測定及び②離発着時の動きが搭乗者の受容範囲内であるかの確認のために搭乗者はあり) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定する試験飛行の申請において地上監視下の自動飛行として許可。 ・飛行高度は最大50m ・周囲に飛行経路から半径50mの範囲で立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・周囲に障害物のない離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、P1へ移動。P1で180°ターンして離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、飛行経路から一定の位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づくと、定められている境界手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートリターンに切り替わる。 	令和6年3月1日
24	三和興業ホールディングス株式会社	令和6年3月12日から 令和6年3月15日まで	鷺羽山駐車場	航空法第11条,第79条, 第81条,第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まないが①キャビン内のノイズの測定及び②離発着時の動きが搭乗者の受容範囲内であるかの確認のために搭乗者はあり) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定する試験飛行の申請において地上監視下の自動飛行として許可。 ・飛行高度は最大50m ・周囲に飛行経路から外側に50mの範囲で立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・ルート1: 離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、駐車場敷地内を総飛行距離259mの台形状に飛行。離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・ルート2: 離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、P1→P2の順に移動する円周飛行を実施。P2から離着陸ポイントに戻り、着陸(垂直降下)を実施 ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、飛行経路から一定の位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づくと、定められている境界手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートリターンに切り替わる。 	令和6年3月1日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要

空飛ぶクルマに関する試験飛行の許可実績

【令和6年8月末時点】

No.	申請者	許可の期間	飛行の場所	取得した許可の内容 (適用条文等)	条件	許可日
25	株式会社AirX	令和6年3月18日から 令和6年3月22日まで	つくばヘリポート	航空法第11条,第81条, 第87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(EHang社製 EH216型による実証飛行で、操縦者は乗り組まない) ・飛行前に予め地上のスタッフがフライトコントロールシステム(FCS)に離陸から巡航を経て着陸までの飛行経路、高度及び速度を設定する試験飛行の申請において地上監視下の遠隔操作による飛行及び自動飛行として許可。 ・飛行高度は最大30m ・周囲に飛行経路から外側に40mの範囲で立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、楕円を描くように周回した後離着陸ポイントへ戻り着陸(垂直降下)を実施。 ・EH216には飛行エリアを限定するジオフェンス機能が搭載され、飛行経路から一定の位置に設定を行い、ジオフェンスの境界に近づく、定められている境界手前から減速しホバリングするように設定している。またジオフェンス機能が有効になると、自動的に地上操縦設備のモニター画面にて操縦者に警告するとともに、ホバリング後はオートターンに切り替わる。 	令和6年3月15日
26	LIFT AIRCRAFT INC.	令和6年5月16日から 令和6年5月26日まで	東京ビックサイト東棟屋外臨時駐車場	航空法第11条,28条,79 条,81条,87条 ^(※)	<ul style="list-style-type: none"> ・無操縦者航空機(LIFT社製 HEXA型によるデモ飛行) ・飛行高度は最大9.2m ・周囲に障害物のない東京ビックサイト東棟屋外臨時駐車場で175m×100mの立入禁止措置を講じたエリアを確保し、離陸(垂直上昇)+水平巡航+着陸(垂直降下)を実施 ・①離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度9.2mで旋回後着陸(垂直降下)を実施、②離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度9.2mで前後左右へ直進飛行(各方向40m以内)後、高度1.8mまで降下を実施、③上昇(9.2mまで)、下降、前後左右移動、旋回を組み合わせた自由飛行実施後、高度1.8mまで降下を実施、④高度9.2mまで上昇し、海上方向へ前進。岸壁から40m地点でUターンし、離着陸ポイントへ移動後、着陸(垂直降下)を実施、⑤離着陸ポイントから離陸(垂直上昇)し、高度1.8mまで上昇。その後③と同様の自由飛行実施後、離着陸ポイントで着陸(垂直降下)を実施 ※①～④は搭乗型アタッチメントを装着し、操縦者が乗り組むまたは乗り組まない飛行、⑤は貨物輸送型アタッチメントを装着し、操縦者が乗り組まない飛行 ※②～④は途中で着陸せず連続して飛行実施。 ・有視界飛行方式 ・気象条件として、風速15kt以下で有視界気象状態に限る(原則晴天時のみ) 	令和6年5月15日

※操縦者が乗り組む場合には、第87条ではなく、第28条に関する許可が必要