

リスク評価

1. 基本情報				
1 操縦者名	土門弘治			
2 補助者名（監視役など）				
3 統括責任者				
4 飛行日	2025年12月27日(土)			
5 飛行開始時刻	16:40			
6 飛行終了時刻	18:36			
2. 機体の故障				
機体の故障		発生確率 (高・中・低)	影響度（重大・ 中程度・軽微）	リスクレベル (高・中・低)
1 バッテリー異常		中	重大	高
2 通信途絶		低	重大	中
3 モーター故障		低	重大	中
3. 操縦ミス				
操縦ミス		発生確率 (高・中・低)	影響度（重大・ 中程度・軽微）	リスクレベル (高・中・低)
1 操作ミス		中	中程度	中
2 制御不能		低	重大	中
4. 環境要因				
環境要因		発生確率 (高・中・低)	影響度（重大・ 中程度・軽微）	リスクレベル (高・中・低)
1 強風		中	重大	高
2 雨・湿気		低	中程度	低
3 電波干渉		中	中程度	中
5. 人や物への影響				
人や物への影響		発生確率 (高・中・低)	影響度（重大・ 中程度・軽微）	リスクレベル (高・中・低)
1 墜落による第三者被害		中	中程度	中
2 障害物との衝突		中	中程度	中
6. 緊急対応				
緊急対応		発生確率 (高・中・低)	影響度（重大・ 中程度・軽微）	リスクレベル (高・中・低)
1 墜落時の対応遅れ		低	重大	中

2 バッテリー火災	低	重大	中	消火設備の準備、安全なバッテリー保管
-----------	---	----	---	--------------------

6. 通信システムおよび操作

1 使用通信システム	2.4GHz・ 5.8Ghz	
2 地上ステーションの有無	有・ 無	
3 FPVシステム使用	有 ・無	
4 通信状態	安定・ 良好 ・不安定・低下・通信なし	見通しで約250m範囲
5 目視外飛行の監視方法	補助者による監視・FPVによる映像確認	

7. 飛行内容および操作

1 飛行目的	プロモーション	
2 飛行実施内容	パラグライダーとFPVドローンの浮遊感融合映像	
3 障害物との接近の可能性	有・ 無	有の場合は特記記載
4 予期せぬ事態の可能性	有・ 無	有の場合は特記記載

8. 緊急対応および自動帰還

1 緊急着陸の有無	有・ 無	
2 緊急着陸場所		
3 緊急着陸の原因		
4 自動帰還機能 (RTH) の使用	有・ 無	
5 RTH発動理由		

9. 結果および評価

1 飛行結果	成功・ 良好 ・部分達成・不十分・失敗	
2 操縦者の自己評価	安全に完了、 問題なし	
3 チーム全体のフィードバック	同メンバー、初参加者との注意点などの	

10. 特記事項および記録作成

1 特筆すべき事項	ホームポイントの灯火装置	
2 記録作成日	2025年12月28日	
3 操縦者署名	土門弘治	
4 監督者署名		

11. その他特記事項など

照明を確保	作成した独自マニュアル「航空局標準マニュアル①独自マニュアルv2.0.0」にあるP9-326行「(5)夜間の離発着場所において車のヘッドライトや撮影用照明機材等では街灯と見間違え離発着場所を確認しづらかった。 投光器による照明と警告灯など用いて視認性を向上させる必要がある
-------	---

