

飛行記録

1. 基本情報			
1	操縦者名	Sawaki Junior Reinaldo	
	操縦者名	土門 弘治	二等無人航空機操縦士
2	補助者名 (監視役など)	佐和 田忍、土門 弘治、Sawaki Junior Reinald	
3	統括責任者	土門 弘治	
4	飛行日	2025年10月21日(火)	
5	飛行開始時刻	10:00	
6	飛行終了時刻	15:00	

2. スケジュール		予定	実績	
1	機材準備	9:00	9:00	機材点検・確認
2	試験飛行	9:30	9:30	飛行ルートの確認・テスト
3	本飛行開始	10:00	10:00	状況に応じ待機、飛行
4		15:00	14:00	飛行データの確認・整理
5	飛行終了	16:00	14:30	映像データの受渡は後日
6	機材撤収	16:30	15:00	機材を撤収し終了

3. 飛行環境 (予報)				
1	天候	曇のち晴	曇り時々晴れ	
2	風速	1-3m/s	1m/s	
3	気温	2-8°C	1-6°C	
4	湿度	55-74%	69-76%	
5	視程	21-26km	20-28km	

4. 飛行エリアとルート				
1	飛行エリア	つるみ区民センター (大阪市鶴見区)		
2	飛行ルート	建物正面外観		
3	飛行距離	48m	35m	
4	最大高度	5m	3m	

5. 機体および装備				
1	使用機体名・モデル	DJI Neo 2		
2	機体シリアル番号	JU326176AF25		
3	前後視認灯火	あり		
4	高光度ストロボライト			
5	その他			

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		
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	鶴見区イベントの活動報告のシームレス映像撮	
2 飛行実施内容	屋内外周回飛行	
3 障害物との接近の可能性	有・ 無	
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	BT残量低下・信号消失	

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	補助者による飛行通通知のラグ発生	

10. 特記事項および記録作成		
1 特筆すべき事項	事前に機体の特性をテストすべきであった	
2 記録作成日	2026年1月31日	
3 操縦者署名	土門 弘治	
4 監督者署名	土門 弘治	

11. その他特記事項など		
<p>・新しい機体を操縦者は初めて操縦したが、レートの設定が合わずSモードの飛行が大半となり前半Mモードでの浮遊感映像がわずかとなってしまった</p>		