

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	土門弘治		
4	飛行日	2025年4月27日(日)		
5	飛行開始時刻	10:30		
6	飛行終了時刻	12:40		

2.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)	対策
1 バッテリー異常	中	重大	高	事前点検、バッテリー管理、予備バッテリー準備
2 通信途絶	低	重大	中	RTH（リターン・トゥ・ホーム）設定、通信環境の確認
3 モーター故障	低	重大	中	予防保守、飛行前点検、二重化対応

3. 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)	対策
1 操作ミス	中	中程度	中	操縦訓練、シミュレーション訓練
2 制御不能	低	重大	中	飛行計画の見直し、緊急対応策準備

4.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)	対策
1 強風	中	重大	高	気象チェック、飛行中止基準の設定
2 雨・湿気	低	中程度	低	防水機体の使用、飛行禁止条件の明確化
3 電波干渉	中	中程度	中	周囲の電波状況の確認、フェールセーフ設定

5.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)	対策
1 墜落による第三者被害	中	中程度	中	障害物回避機能の利用、操縦技術向上
2 障害物との衝突	中	中程度	中	障害物回避機能の利用、操縦技術向上

6.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)	対策
1 墜落時の対応遅れ	低	重大	中	緊急連絡先の準備、救護対応手順の確立

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	
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	通信切断（見通し距離348m）	要点検

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	初めての補助者への指導不足	

10. 特記事項および記録作成

1	特筆すべき事項	夜間でも安定した飛行、センサー類が効果的に機	
2	記録作成日	2025年5月1日	
3	操縦者署名		
4	監督者署名		

11. その他特記事項など

- ・映像信号が不安定が発生。見通し距離が500m未満にもかかわらず
⇒USB接続による外部モニタ接続時
⇒休憩建屋ないで操作時
- ・通信断による自動Nモード切替時のホバリング体制
⇒ スロットルスティックはフリーの為モード切替わり時のスロットル位置に注意する必要がある