

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5月5日(月)		
5	飛行開始時刻	10:00		
6	飛行終了時刻	11:45		

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				

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

・ 前回映像信号が不安定が発生したため、休憩建屋から離れ見通しを確保しRX LOSSとはならなかった
1km以内で飛行でおおむね安定