

S

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 Reinaldo	
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	10:00	10:00	機材点検・確認
2 試験飛行	10:15	10:15	飛行ルートの確認・テスト
3 本飛行開始	10:30	10:30	屋外飛行
	11:00	11:00	屋内飛行
		16:00	屋外飛行
4 飛行終了	14:00	16:20	飛行データの確認・整理
5 機材撤収	15:00	16:30	機材を撤収し終了

3. 飛行環境(予報)

1 天候	曇り	曇り	
2 風速	2-3m/s	4-6m/s	
3 気温	13-18°C	11-19°C	
4 湿度	64%	57%	
5 視程	23-28km	25km	

4. 飛行エリアとルート

1 飛行エリア	大阪府立鶴見商業高校(大阪市鶴見区)	
2 飛行ルート	校舎外観、屋内	
3 飛行距離	224m	350m
4 最大高度	80m	88m

5. 機体および装備

1 使用機体名・モデル	DJI Mavic 3	
2 機体シリアル番号	JU324583D7F4	
3 前後視認灯火	あり	
4 高光度ストロボライト	標準装着	
5 その他		

5. 機体および装備

1 使用機体名・モデル	DJI Neo	
2 機体シリアル番号	JU3253A3B313	
3 前後視認灯火	なし	
4 高光度ストロボライト	なし	
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	プロモーション	
2 飛行実施内容	海上周回飛行	
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	NeoのN、Sモードの挙動が不安定となった	
2 記録作成日	2025年10月23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

- トランシーバーを用いて操縦者に連絡を取っていたが、操縦者からの発信はできず都度都度、飛行経路変更を補助伝えれず、学生たちに声掛けにラグが発生が多発した。
 - 操縦者と補助者と双方向通話できるようインカムを検討する
 - DJI Neoによる屋外飛行も行ったが、風の影響を大きく受けN、Sでは無風でないと使えない、かろうじでMモード風速5msぐらいまでは思い通りの飛行ができた。
- ※操縦者による