

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 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	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℃	11-19℃	
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		
<p>・ 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</p> <p>・ 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、かろうじて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</p>		