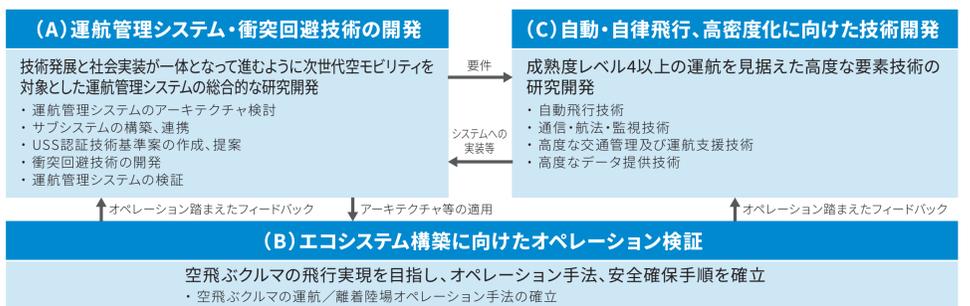


# 次世代空モビリティの社会実装に向けた実現プロジェクト 低高度空域共有に向けた 運航管理技術の研究開発

## 研究開発内容

既存航空機、ドローン、空飛ぶクルマの間で共有された飛行計画/飛行意図、ならびに飛行中の動態情報に基づき調整を行い低高度空域における運航管理システムを開発・検証し、総合的な運航管理技術の確立を目指す



## 研究開発成果

### 運航調整・飛行計画調整を実現するUATM/アーキテクチャ案の策定

AAM導入フェーズ2で想定される運航調整・飛行計画調整を実現するUATMアーキテクチャ案を策定。  
FY2025の万博実証に向けた情報共有基盤を構築

### UTMプロバイダ認定要件案の提案

UTM認定要件のベースとなるReAMo UTM ConOps案を作成し、認定要件における想定アーキテクチャについて検証を実施

### 空飛ぶクルマの標準オペレーション手法の作成

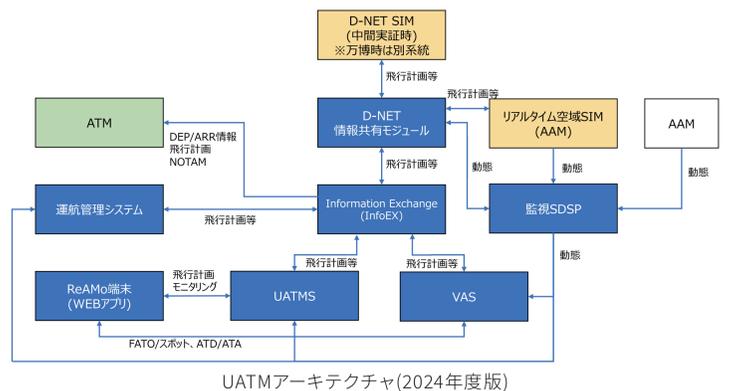
ノーマルシナリオによるeVTOL運航特有の地上オペレーション確認。  
イレギュラー事象が発生した場合の業務フローを検証・課題の抽出。

### 成熟度レベル4を見据えた要素技術の標準化活動

標準化対象とする成果を特定し、標準化活動の目標・活動の進め方・スケジュール等の方向性を整理。

### 海外への情報発信

・ SESARとのワークショップ開催 ・ drone enable2023出展および講演

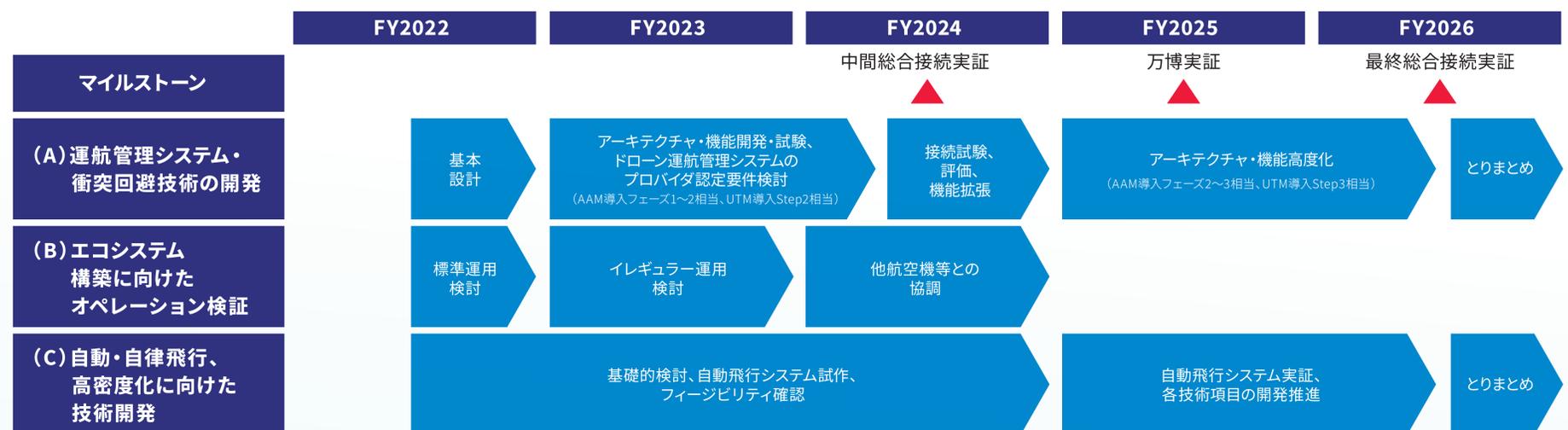


飛行実施日: 2023年12月11日  
実証場所: 大阪ヘリポート周辺上空(高度 ~40m程度)  
使用機体: Volocopter 2X(試験機:パイロット1名搭乗)  
飛行方式: 搭乗パイロットによるVFR飛行  
飛行時間: 10分程度の飛行

空飛ぶクルマオペレーション実証の様子(2023年11月時点)

## 今後の取り組み

2024年度以降の各年で大規模な実証を行い、研究開発成果の社会実装に向けた評価を進める予定。



## 体制