

# 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 制約環境下における ドローンの性能評価法の研究開発

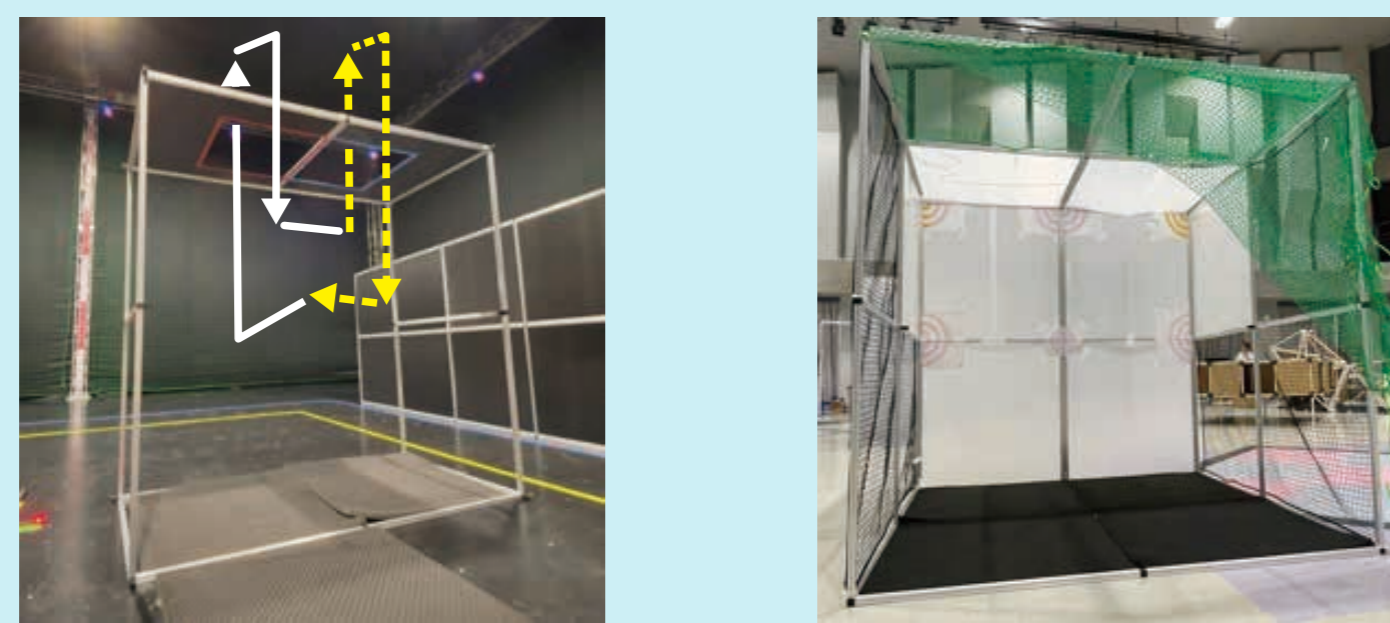
## 研究開発内容

本事業では、インフラ点検や災害対応でのドローンの活用を想定し、環境制約として狭隘空間、低視程環境、非GPS環境を対象に、それぞれ飛行性能・空力性能、障害物検知性能、自己位置推定性能に関する性能評価手法を研究開発することを目的とする

## 研究開発成果

各種性能評価試験手順書の作成に向けて、基本現象の理解と確認・定式化を踏まえ、性能評価試験法の3要素（試験供試体・試験実施プロシージャ・試験記録票）を開発中

### ①狭隘空間における飛行性能



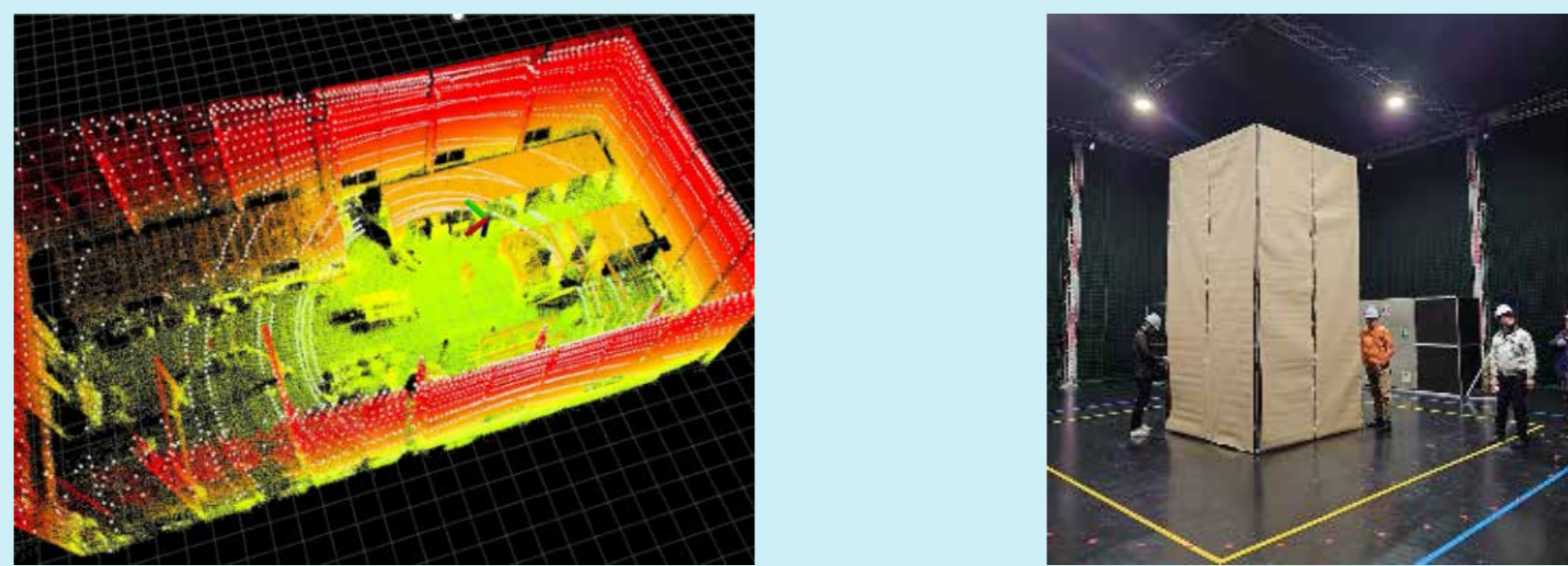
試験供試体と試験プロシージャの策定

### ②狭隘空間における空力性能



試験環境と評価用プラットフォームの開発

### ③非GPSにおける位置推定性能



試験環境と飛行経路の策定と実機検証

### ④低視程環境における障害物検知性能



降雨試験による低視程の定量化と試験装置開発

## 標準化活動



年2回の意見交換会の実施



各種展示会での情報発信



ASTM E54.09との意見交換

## 今後の取り組み

- 2024年度末までに試験手順書（供試体、プロシージャ、記録票）のドラフト版を開発
- 意見交換会、展示会出展、学会活動を通じた性能評価法のアジャイル的な改善

## 体制