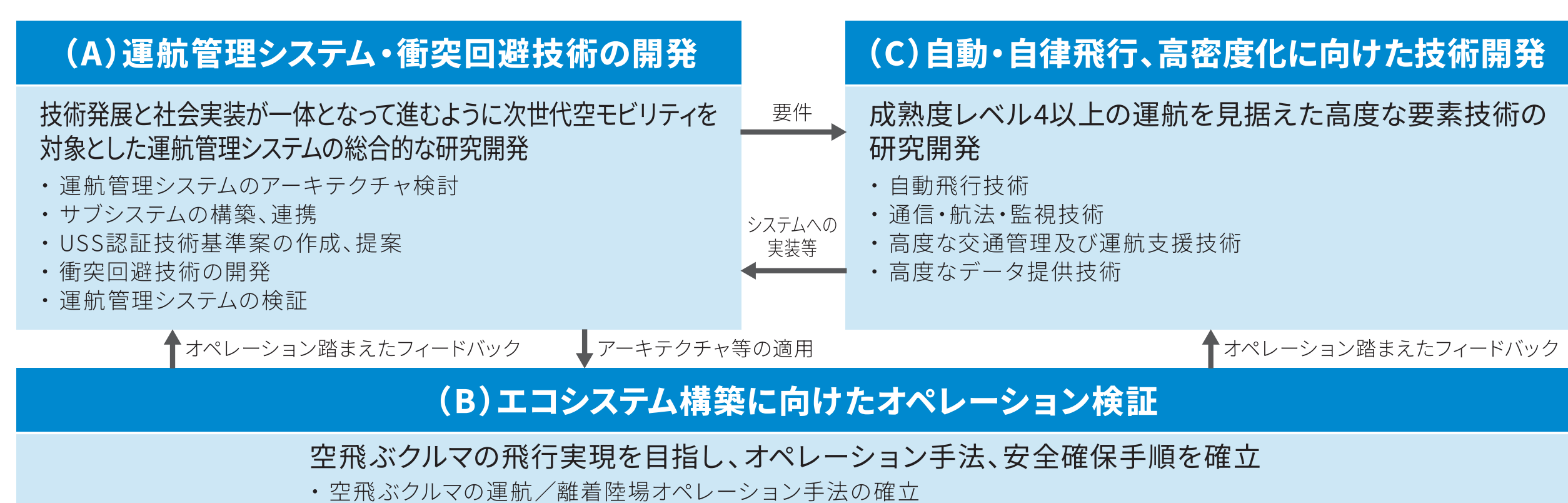


次世代空モビリティの社会実装に向けた実現プロジェクト 低高度空域共有に向けた 運航管理技術の研究開発

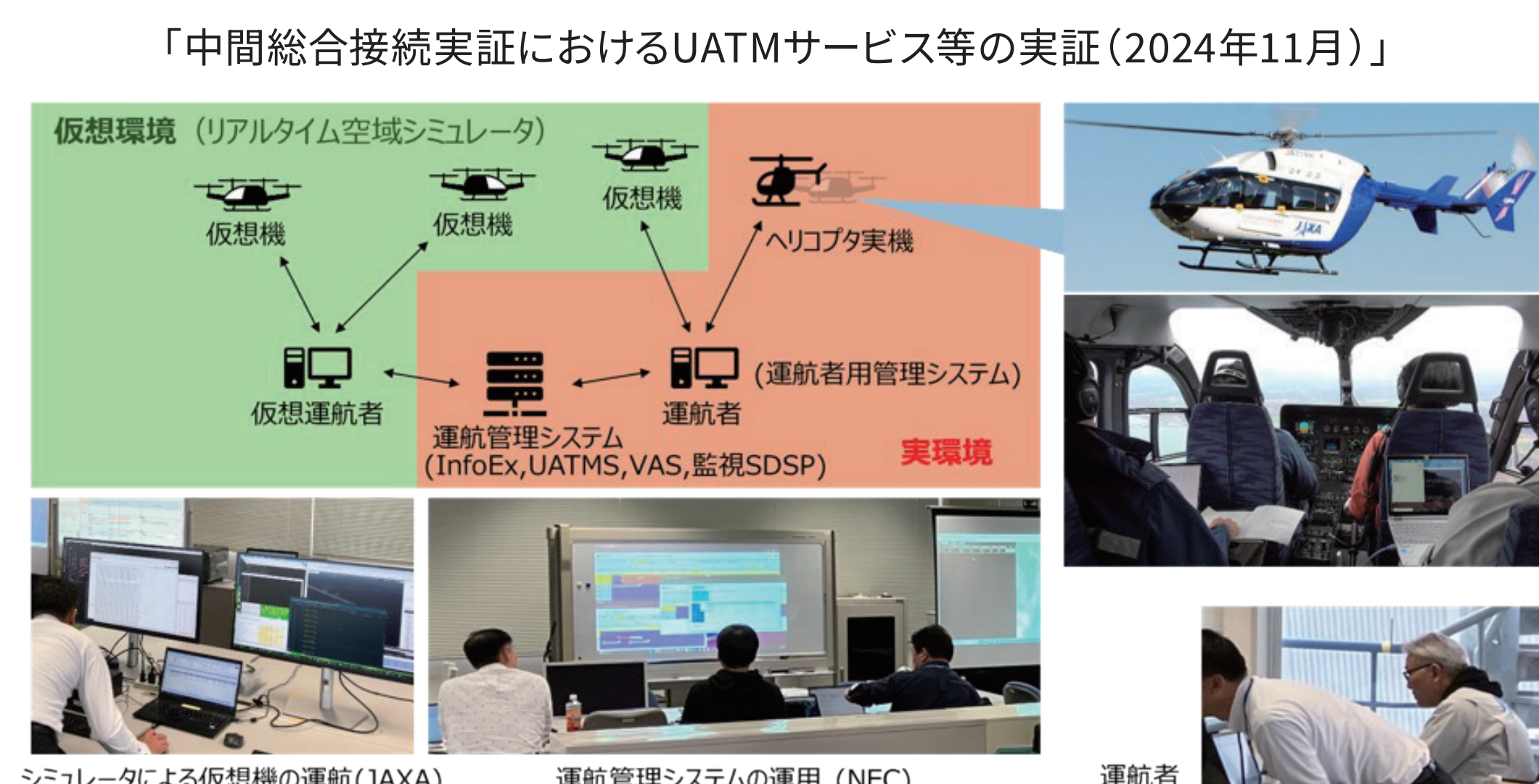
研究開発内容

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。

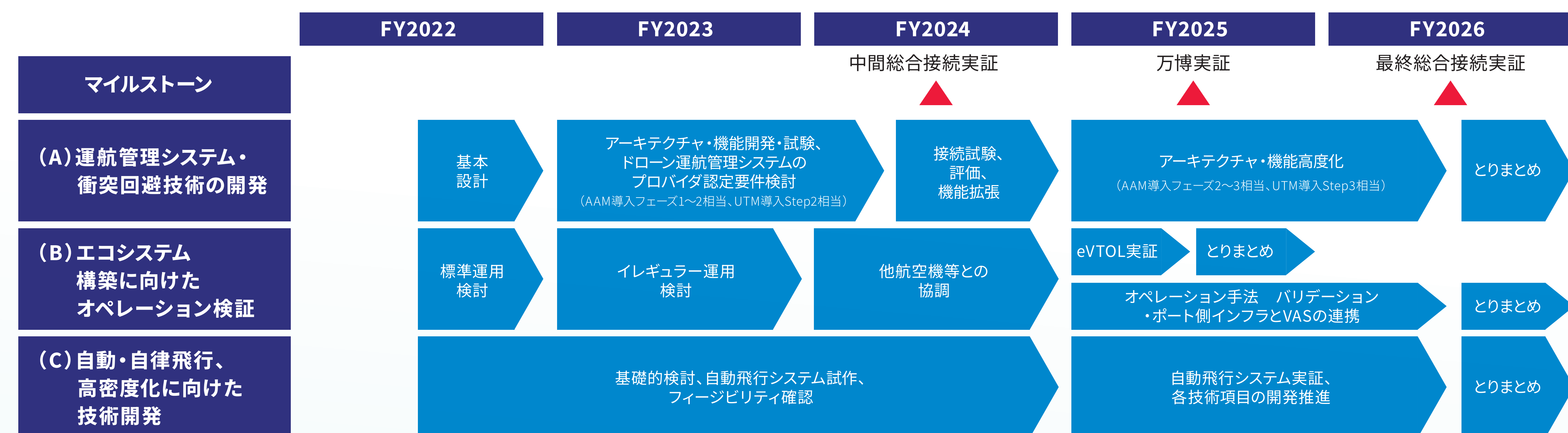


研究開発成果

達成状況	
実施項目A 運航管理システム・衝突回避技術の開発	目標: UATMサービス等の実証用システムの構築およびその実証 達成: 飛行前の調整を支援する UATMサービス等の成立性・有効性 を実証で評価し、課題を抽出
	目標: USP相互接続に必要な要件を示し、これを含む USP認証基準を提案 する 達成: USP認証基準案 を検討・提案。 USP間調整 （一部、UTMを利用しない運航者）に関する実証を実施。
	目標: 要素技術の標準化活動の候補案件を具体化 達成: ASTM F38に参加、SESAR等と交流し、 海外動向・標準化の案件を具現化
実施項目B エコシステム構築に向けたオペレーション検証	目標: 空飛ぶクルマの運航/離着陸場の初期オペレーション手法を確立 達成: 業務フローの検証を行い、空飛ぶクルマの 運航・離着陸場に係る初期的な標準オペレーション手法（イレギュラー事象への対応含む） をとりまとめた。
実施項目C 自動・自律飛行、高密度化に向けた技術開発	目標: 自動自律・高密度の運航管理技術の開発 達成: 自動飛行技術に関する開発や 新たな飛行方式等を想定したシミュレーション検証 等を実施し、成果を学会で報告。



今後の取り組み



体制