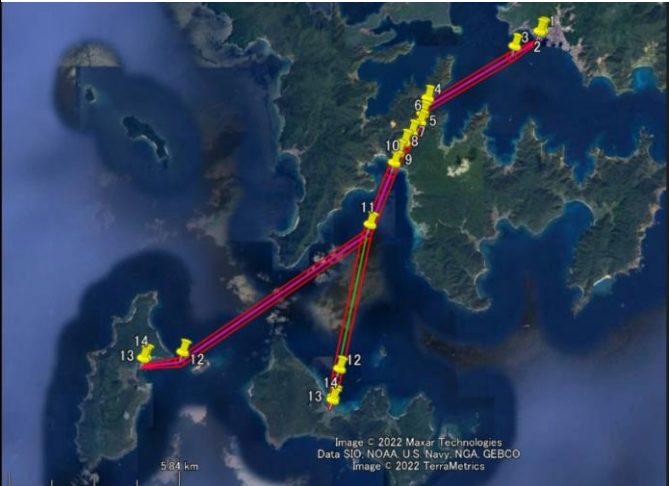
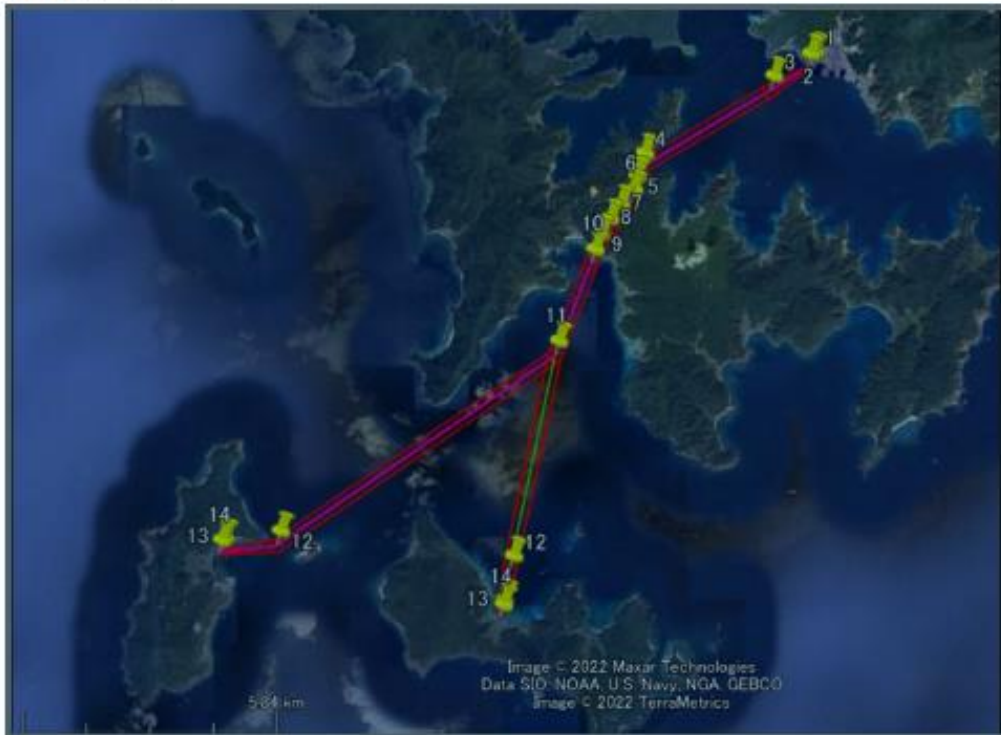


無人航空機飛行のご連絡

飛行予定期間	自：2021年10月24日以降の飛行許可承認を受けた日 至：2022年11月30日 8:30～17:00
飛行予定場所	① 鹿児島県大島郡瀬戸内町古仁屋大港（古仁屋港）と鹿児島県大島郡瀬戸内町与路（与路港）の2点を結ぶ経路 ② 鹿児島県大島郡瀬戸内町古仁屋大港（古仁屋港）と鹿児島県大島郡瀬戸内町池地（池地港）の2点を結ぶ経路
経路図 （緯度・経度）	 <p style="text-align: center;">緯度経度の詳細は資料1参照</p>
飛行目的・概要	物資輸送
無人航空機運航者連絡先 （緊急連絡先）	ヤマハ発動機株式会社 UMS 事業推進部 坂本 修 （会社）053-482-8331 （携帯）080-3575-8054 sakamotoo@yamaha-motor.co.jp
飛行高度	100m 以下
機体諸元（形状、大きさ、重量、色等）	[形状] シングルローターヘリコプター型 [大きさ] 全長 2782mm [最大離陸重量] 110 kg [色] 白 詳細は資料2参照
同時に飛行させる無人航空機の最大機数	1機

飛行の経路

(広域図/全体)



- ① 古仁屋港⇄与路港 (往復)
- ② 古仁屋港⇄池地港 (往復)
- ・飛行速度：平均 16m/s (最大 20m/s)

※広域図内ピンクの線/矢印について

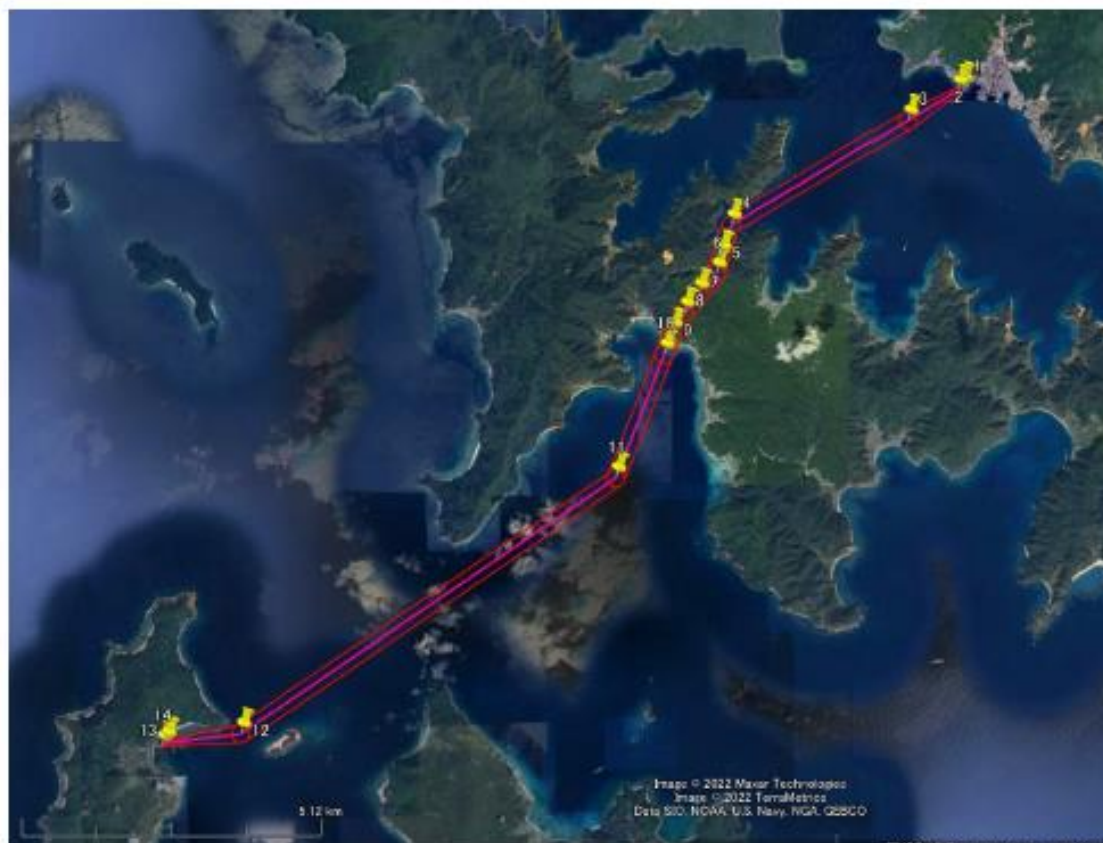
無人ヘリを自動で飛行させる際のコントロールシステムのPC (FMS: Flight Management System) 上でプログラム飛行プランを作成する際飛行ルートポイントを結ぶと自動的にピンク色の線と飛行方向を示す矢印が表示されます。
飛行ポイントを半径 150m の円で表示しその円周上にポイントを作り立入管理区画を含む枠としています。

マニュアル操縦と自動操縦の切替位置は、以下のとおりです。

各ヘリポートから受渡ポイント間の距離

- | | |
|--------|------|
| ① 古仁屋港 | 100m |
| ② 与路港 | 100m |
| ③ 池地港 | 100m |

(広域図/古仁屋港⇄与路港)



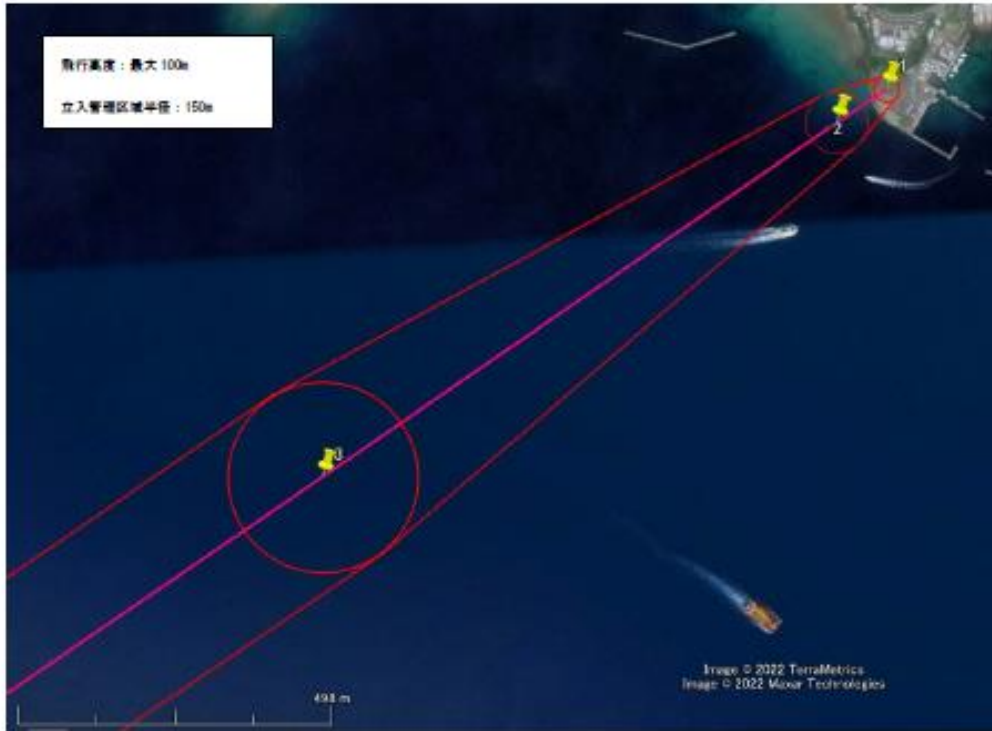
古仁屋港⇄与路港

・飛行速度：平均 16m/s (最大 20m/s)

ヘリポート及びウェイポイント座標

古仁屋⇄与路	緯度	経度	対地高度(m)
1	28度8分47.155200	129度18分21.085200	20
2	28度8分45.618570	129度18分18.084104	50
3	28度8分29.134881	129度17分46.935892	100
4	28度7分31.576525	129度15分57.419744	100
5	28度7分14.375722	129度15分50.999564	100
6	28度7分4.7500000	129度15分48.040000	100
7	28度6分53.347302	129度15分37.232143	100
8	28度6分42.999313	129度15分28.258979	100
9	28度6分31.508680	129度15分20.594025	100
10	28度6分19.97438	129度15分15.537307	100
11	28度5分11.602602	129度14分44.985090	100
12	28度2分49.950706	129度10分49.666468	100
13	28度2分44.971184	129度10分2.613893	50
14	28度2分42.940576	129度9分59.934323	20

【詳細図/離着陸地点】【古仁屋港】



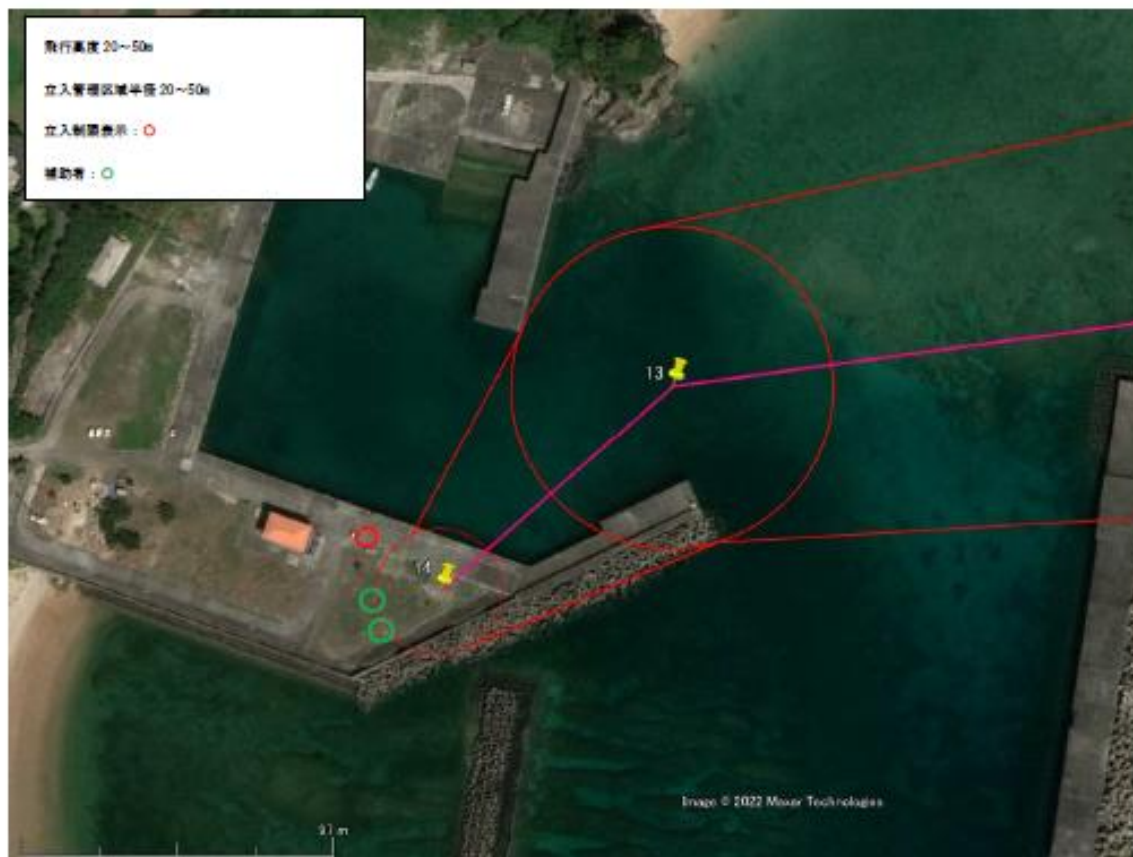
【古仁屋港離着陸場所】



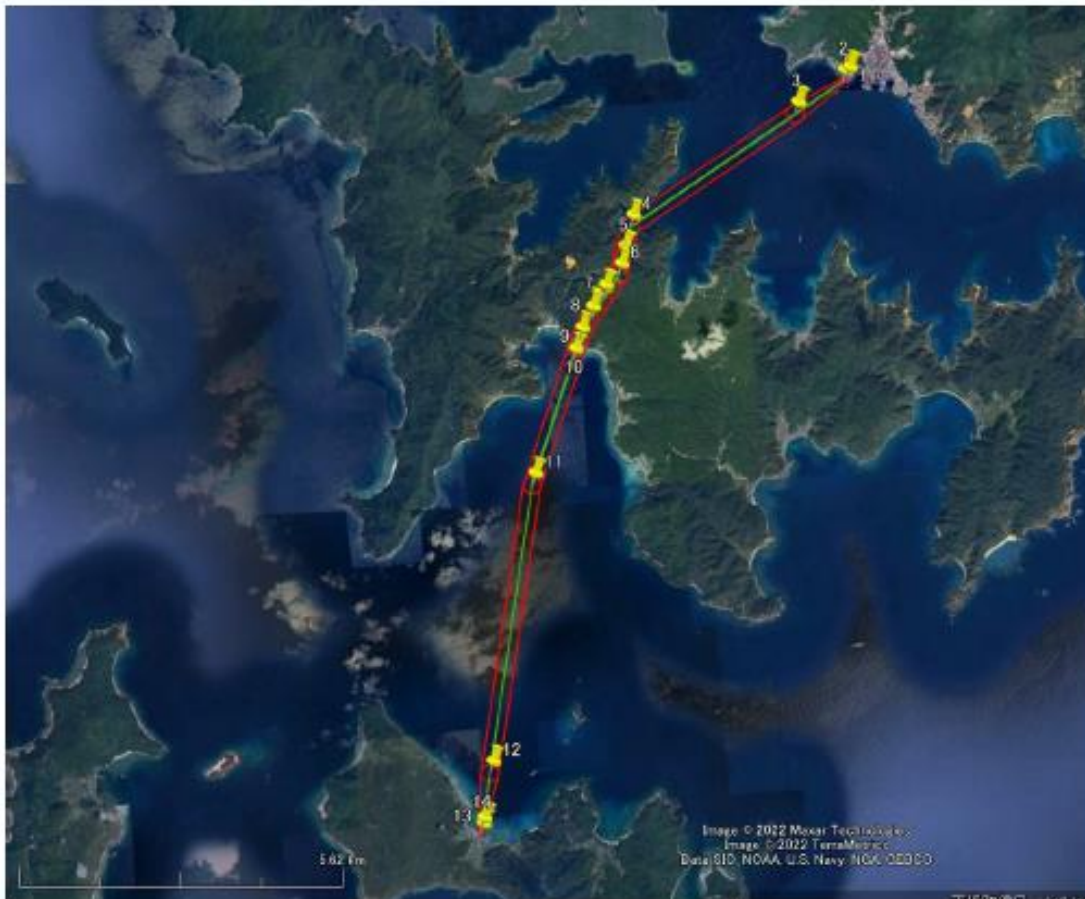
(詳細図/離着陸地点)【与路港】



【与路港離着陸場所】



(広域図/古仁屋港⇒池地港)



古仁屋港⇒池地港 (往復)
 ・飛行速度平均 16m/s (最大 20m/s)

ヘリポート及びウェイポイント座標

古仁屋⇄池地	緯度	経度	対地高度(m)
1	28度8分47.155200	129度18分21.085200	20
2	28度8分45.618570	129度18分18.084104	50
3	28度8分29.134881	129度17分46.935892	100
4	28度7分31.576525	129度15分57.419744	100
5	28度7分14.375722	129度15分50.999564	100
6	28度7分4.7500000	129度15分48.040000	100
7	28度6分53.347302	129度15分37.232143	100
8	28度6分42.999313	129度15分28.258979	100
9	28度6分31.508680	129度15分20.594025	100
10	28度6分19.97438	129度15分15.537307	100
11	28度5分11.602602	129度14分44.985090	100
12	28度2分31.639588	129度14分6.740359	100
13	28度2分0.293423	129度13分58.887799	50
14	28度1分57.131326	129度13分58.175484	20

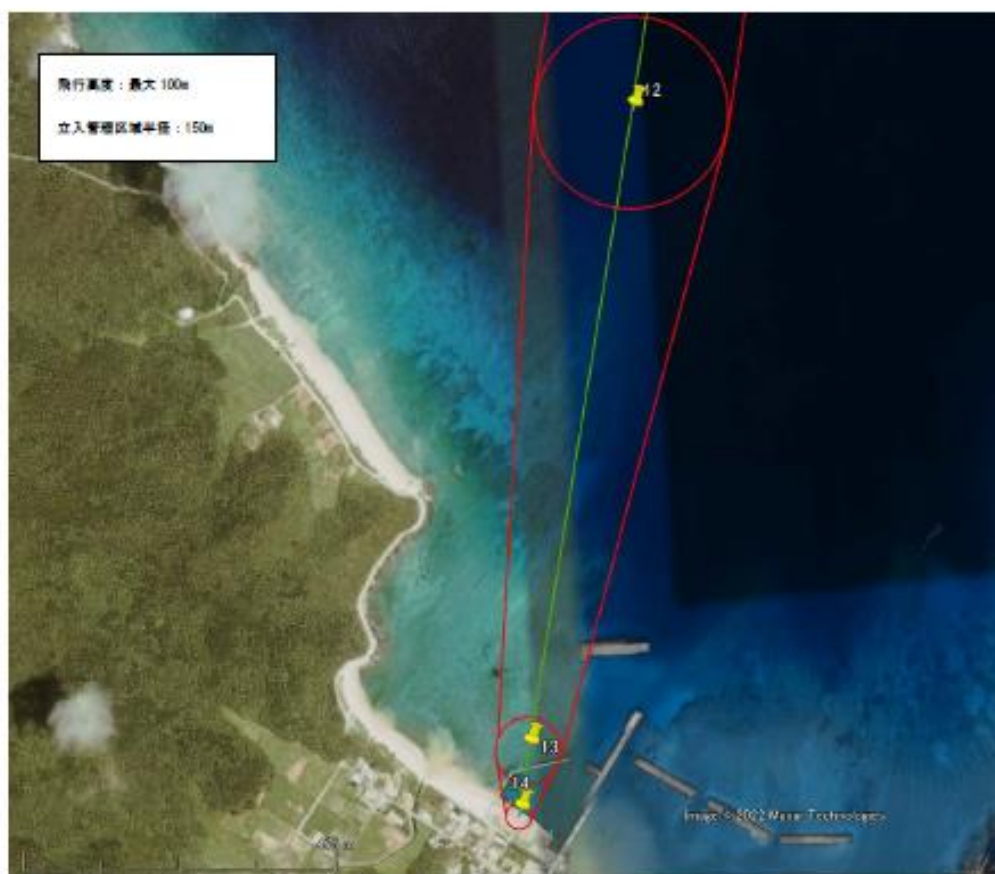
(詳細図/離着陸地点)【古仁屋港】



【古仁屋港離着陸場所】



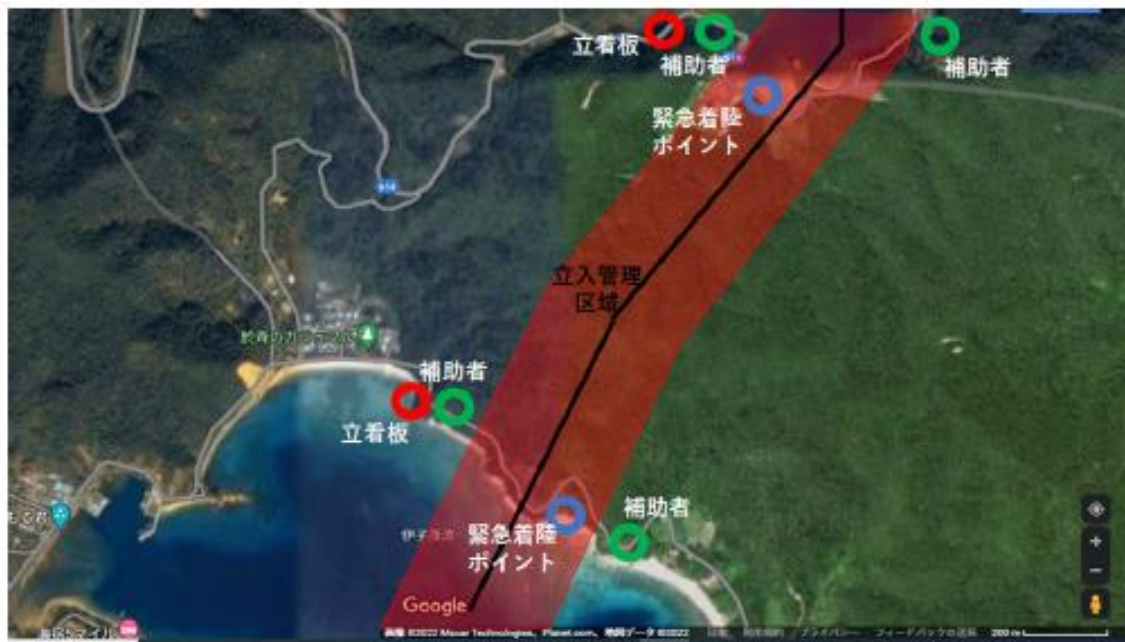
(詳細図/離着陸地点)【池地港】



【池地港離着陸場所】



【陸地ルート（加計呂麻島）飛行方法詳細】



補助者の配置

- 立入管理区域内の道路を挟む様に配置する。
- 補助者は地上局の自律操縦オペレーターと常時電話を繋ぐ。

補助者の役割

- 機体が目視内にある間、自律操縦オペレーターに機体の状態を知らせる。
- 立入管理区域内の道路に車や人の進入が有るかを常に監視する。
- 立入管理区域内に車や人の侵入がある場合は即自律操縦オペレーターに連絡する。
- 機体を緊急着陸させる場合は緊急着陸ポイントの安全を確認し自律操縦オペレーターと連絡を取り合い機体を着陸させる。

【道路に通行者が入る場合】

- 立入管理区域内の道路に車や歩行者が差し掛かった場合、補助者は自律操縦オペレーターに通行者有りの連絡を行う。
- 自律操縦オペレーターは補助者からの連絡を受け速やかに機体を待機させる。
- 反対側の補助者は車や歩行者の通過を確認し自律操縦オペレーターに連絡を行う。
- 自律操縦オペレーターは補助者からの連絡を受け安全が確認できれば飛行を再開する。

【緊急着陸ポイントに機体を着陸させる場合】

- 飛行中何らかの理由で緊急着陸を余儀なくされる場合自律操縦オペレーターは緊急着陸する旨を補助者に知らせる。
- 緊急着陸の連絡を受けた補助者は緊急着陸ポイントの安全を確認し万一車や人が侵入しようとしている場合は、それを止める。
- 補助者は機体が着陸するまで監視し自律操縦オペレーターに着陸の連絡を行う。

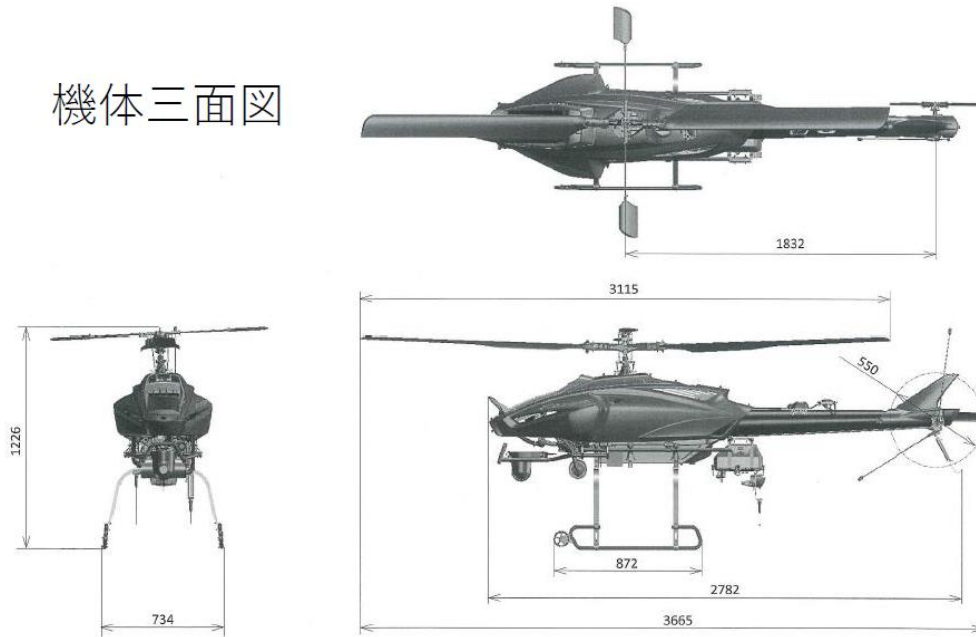
緊急着陸ポイント

共通ルート加計呂麻島	緯度	経度
緊急着陸地点 1	28度7分0.520000	129度15分41.760000
緊急着陸地点 2	28度6分27.500000	129度15分22.850000

無人航空機 機体諸元

- ・名称：FAZER R G2 (L28)
- ・機体本体重量：80kg
- ・最大離陸重量：110 kg
- ・機体寸法：全長 2782mm×全幅 734mm×全高 1226mm

機体三面図



機体色

