

2019年度～ 離島や山間部への荷物配送、被災状況調査 等

利活用

レベル3 無人地帯※での目視外飛行（補助者なし）※ 山、海水域、河川、森林等

レベル1～2 目視内飛行（1 操縦 2 自動・自律）▶ 更なる利活用の拡大

2019年6月21日

小型無人機に係る環境整備に向けた官民協議会

2022年度～

都市の物流、警備 等

環境整備

2019（年度）

2020 ~ 2021

空の産業革命に向けた総合的な検討

目視外・第三者上空飛行に関する制度の検討

- 機体の安全性確保（認証制度等）
- 操縦者・運航管理者の技能確保
- 運航管理に関するルール 等

所有者情報把握（機体の登録・識別）、
被害者救済 等の検討

目視外飛行等の運用実績や事故情報の収集・分析

航空機、小型無人機相互間の空域のあり方の検討

機体の安全性・信頼性の評価手法の検討

- 飛行試験等 試験データ等

↓ RTFの活用

福島ロボットテストフィールド(RTF)

- 全面開所

電波利用の環境整備 電波利用の在り方に関する調査検討等

携帯電話等の上空利用

→ 国内制度等の整備

地域限定型「規制のサンドボックス」制度の創設、運用

ドローン情報基盤システム（DIPS）

- 飛行情報共有機能サービス開始
- 電子申請サービスの利便性向上

I 目視を代替する機能の実現 機体状態や周辺環境の把握と対応、電波の利用技術、その他の技術開発 等

運航管理システム(UTMS)の開発・統合

飛行 API確立

衝突回避技術の開発・統合

実証

福島RTFを活用して飛行試験等を行う

遠隔からの機体識別と飛行位置把握

無線システムの比較・評価検討 ▶ 実証・検証 ▶ 制度の方向性の検討 ▶ 国際標準化、国内規格化

II 第三者に対する安全性の確保 i 信頼性の確保（機体や通信の信頼性、耐環境性等） ii 危害の抑制（衝突安全性等）

セキュリティの観点を含めて総合的な検討・制度整備等を推進

制度設計の基本方針の策定

基本方針に基づいた必要な制度整備等の推進

より高いレベルを支える
更に必要な環境整備等

- より高いレベルを支える制度設計の基本方針の策定
- 上記基本方針に基づいた必要な制度整備 等

レベル4のより高いレベルへ

- より人口密度の高い地域
- より重量のある機体
- 多くの機体の同時飛行
- 航空機、空飛ぶクルマと小型無人機の共存

高い安全性と利便性の空の運航管理

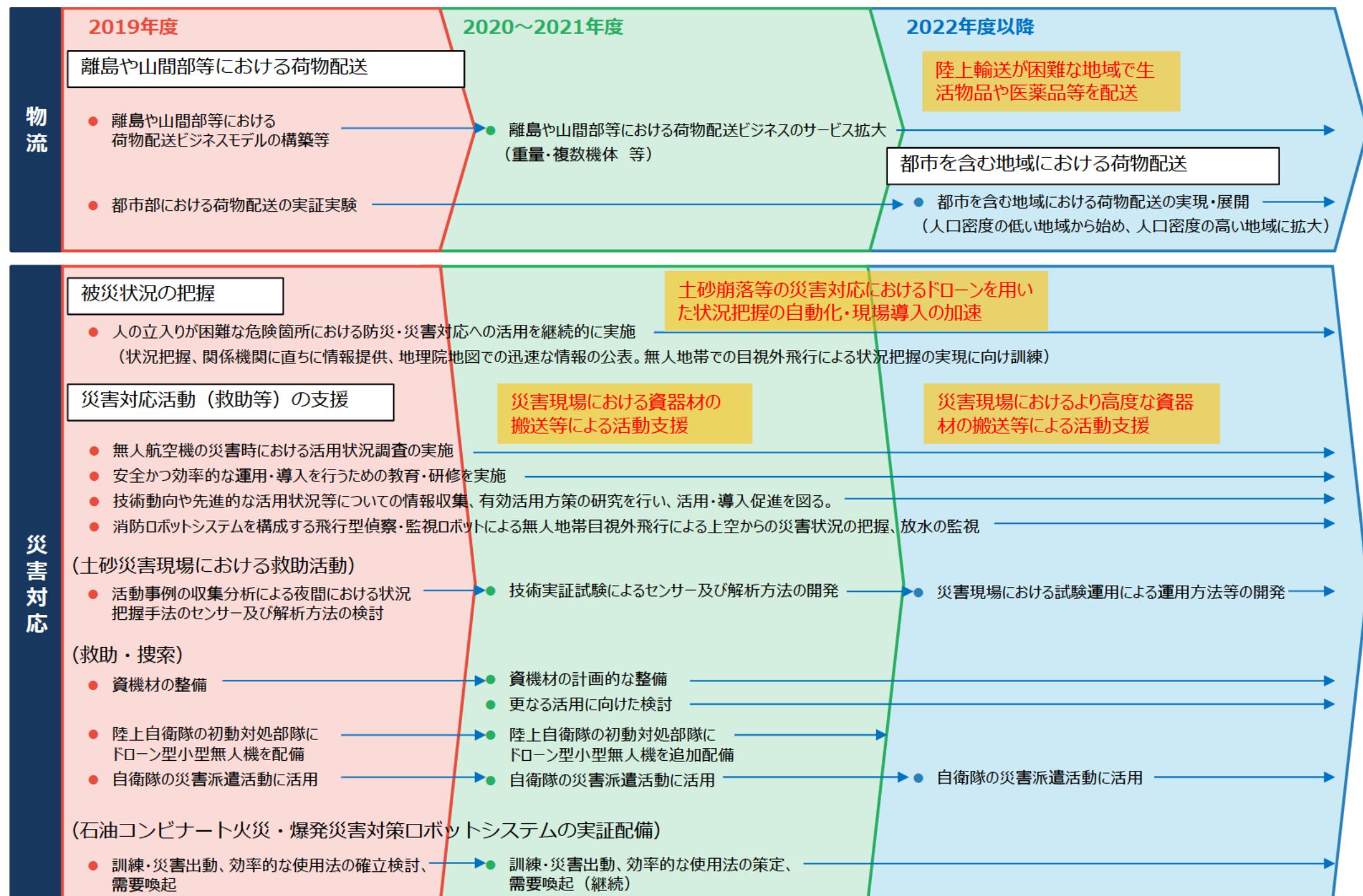
- UTMSの本格的な社会実装
- 航空機、小型無人機相互間の安全確保と調和
- 国際標準との整合

高い安全性と信頼性の機体

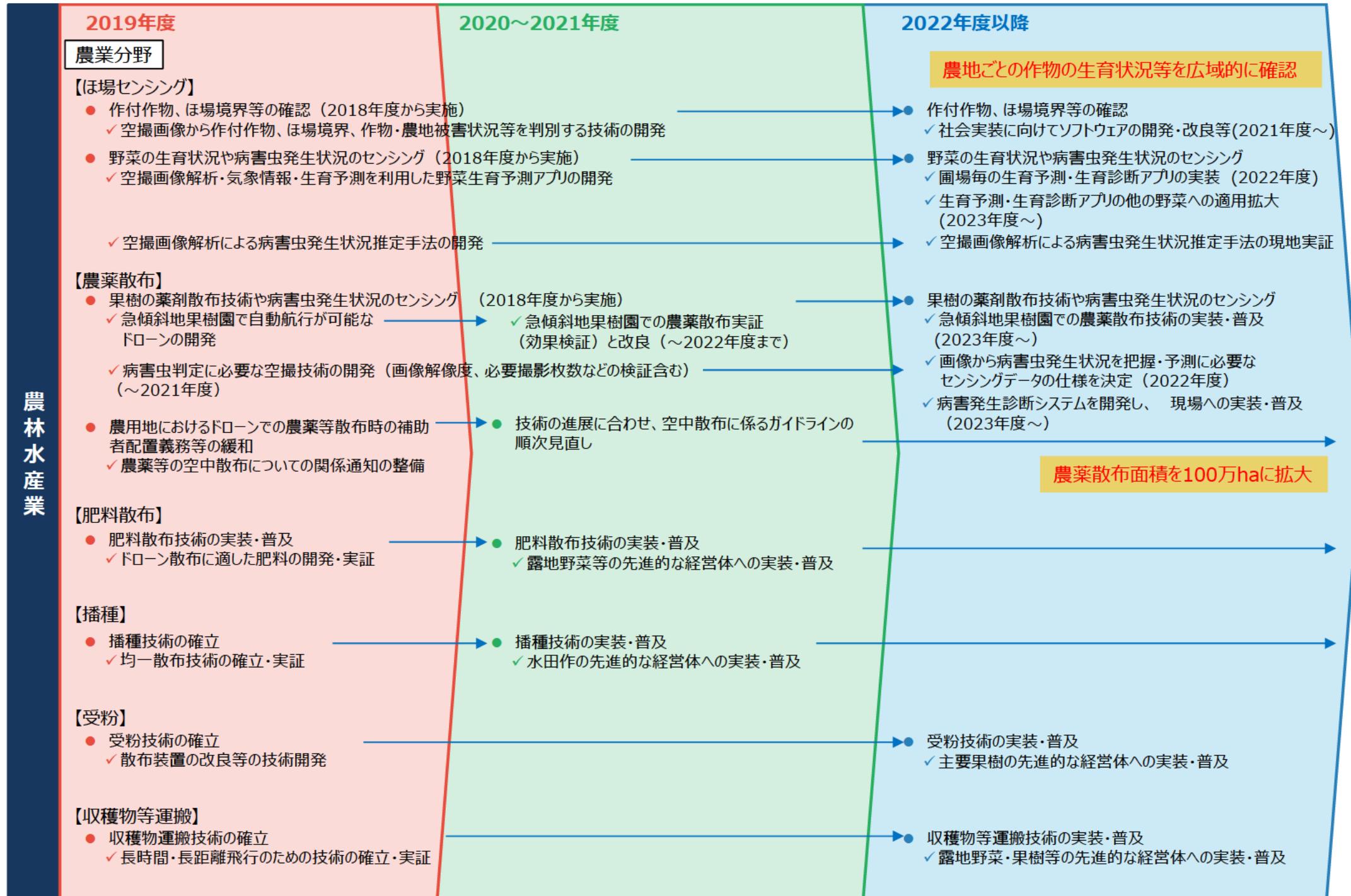
- 落ちない・落ちても安全
- 高度な自律飛行

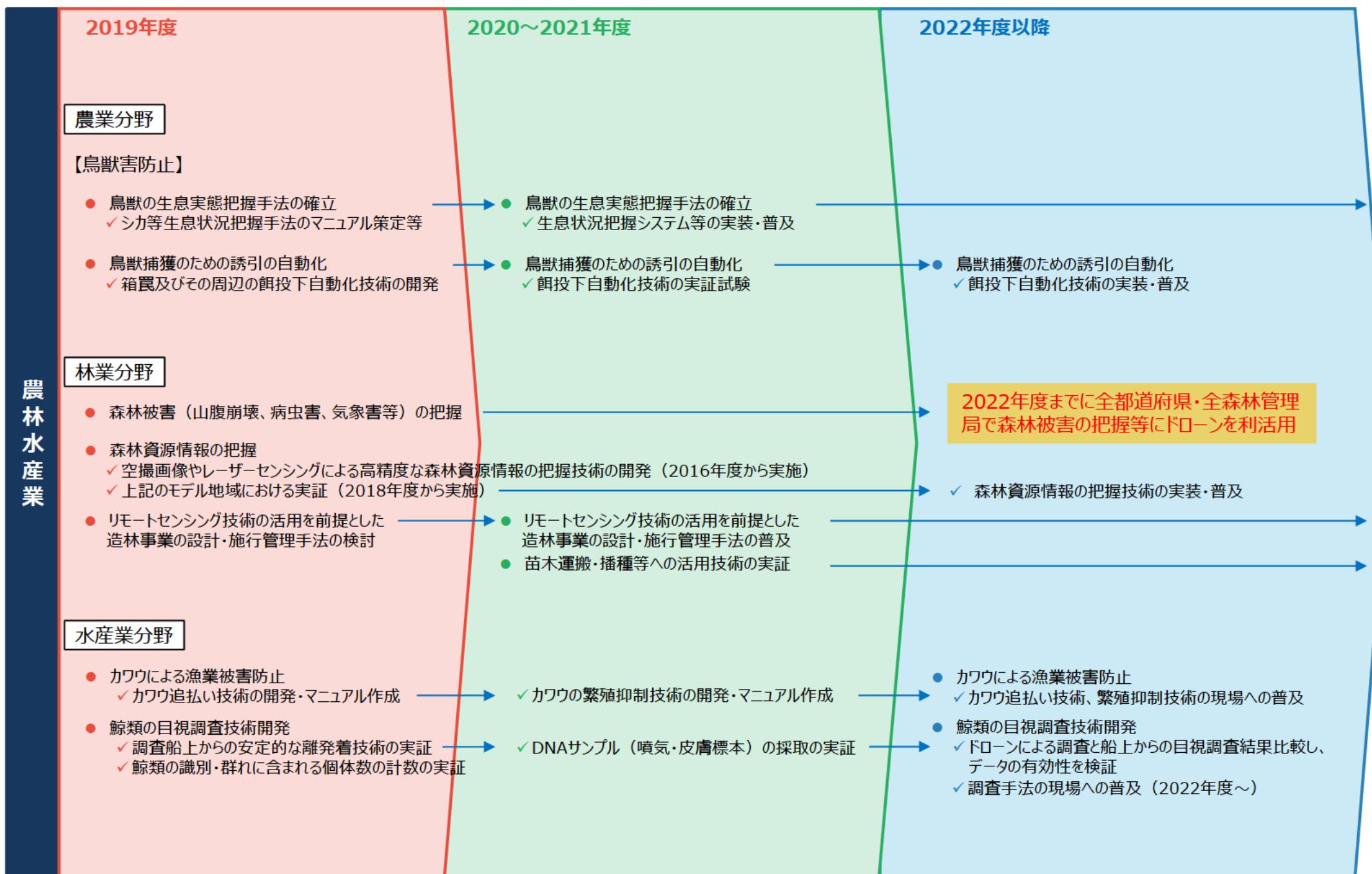
技術開発

環境整備
レベル4を実現する技術の確立
レベル4を実現する



個別分野におけるロードマップ2019





個別分野におけるロードマップ2019

