

事業イメージ

H29年度

- 機種の選定
- 搭載機材や運行管理体制の確立
 - 機体の自律飛行・遠隔制御や誘導方法の検討
 - 映像等の伝達方式の比較検討
 - 県原子力防災訓練等における試験飛行 等
- 原子力災害時における活用方法

H30年度

- 原子力災害時における活用方法
 - 佐田岬半島の避難経路における実証実験
 - 運航管理システムの構築
 - 運用体制の検討
 - 運用にあたっての法的準備等
 - 運行やメンテナンス等の計画や予算 等

H31年度

**ドローンシステム
本格運用**

※必要に応じ実証実験の継続

**愛媛県庁やOFC等への
映像伝送・遠隔制御**

**過酷環境下(強風、
雨)での飛行**

空域の電波確認

遠隔制御

**画像、操作コマンド
伝送の確認**

**福島ロボットテストフィールド
における試験飛行**

ロボットテストフィールド・国際産学官共同利用施設(ロボット)の予定地

- 2本の無人航空機用滑走路のうち、1本を浪江町棚場地区に配置し、10km以上の飛行実証試験を行うことができる。

約1.3km