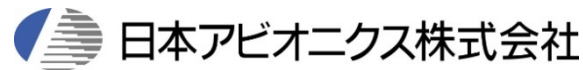


～ロボット・ドローンが活躍する省エネルギー社会の実現プロジェクト～

Drones and Robots for Ecologically Sustainable Societies Project

【準天頂衛星システムを利用した無人航空機の 自律的ダイナミック・リルーティング技術の開発】



株式会社SUBARU／日本無線株式会社／日本アビオニクス株式会社
三菱電機株式会社／株式会社自律制御システム研究所

(1) 研究開発の目的

ロボット・ドローンが活躍する省エネルギー社会の実現プロジェクト研究開発項目

② 無人航空機の運航管理システム及び衝突回避技術の開発

(1) 無人航空機の運航管理システムの開発

3) 運航管理機能の開発(離島対応)



本事業の目的

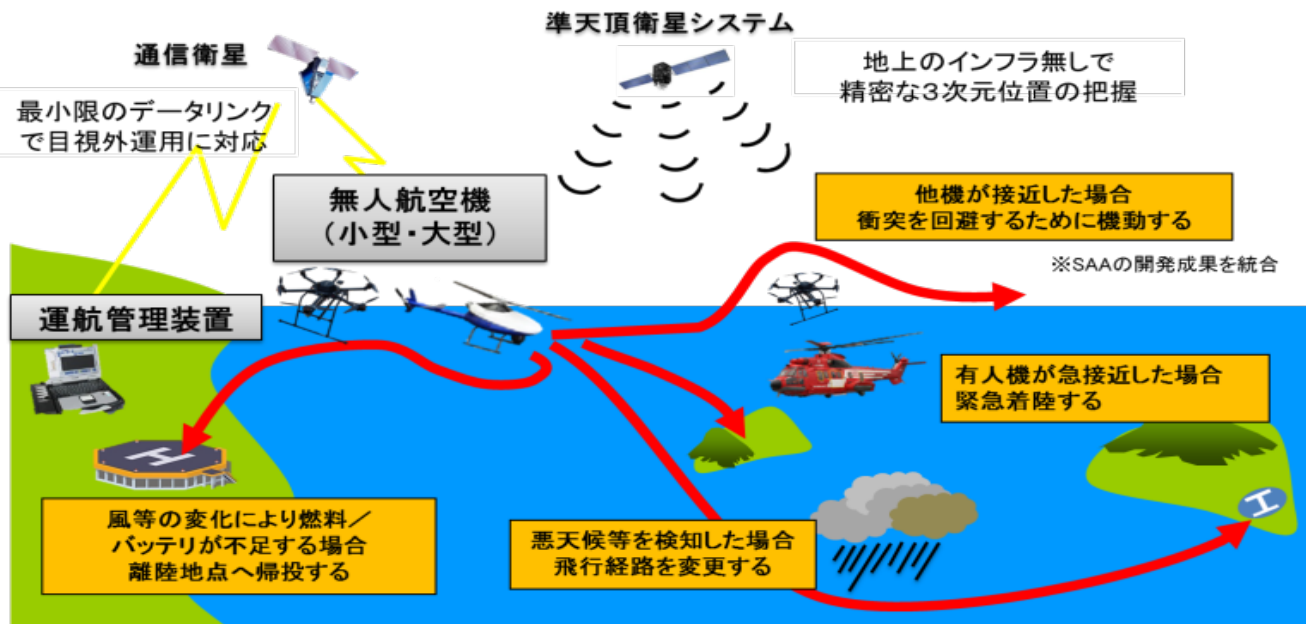
離島間物流のような、地上と無人航空機間の通信インフラが十分に整備されておらず、様々な状況の変化が想定される長距離飛行において、無人航空機が自律的に飛行経路を変更し、準天頂衛星システムを利用して、精密に飛行する技術(=自律的ダイナミック・リルーティング技術)を実装したシステムを開発する。



(2) 研究開発内容

本土～離島運用を想定した運航管理システム＝飛行空域に十分な地上設備なしで実現

- ①準天頂衛星システム →地上装置なしで精密な3次元位置測定を実現
- ②通信衛星データリンク →地上装置なしで目視外運用を実現(通信遅延・データ量制約あり)



(3) 研究開発計画

