

ドローンのレベル3目視外飛行実証実験

ドローンを見えない地点へ飛行させ、巡視点検のさらなる効率化を目指します。



背景・目的

- 技術の進歩により、当社の中でも様々な部門を対象にドローンの活用検討を進めており、将来的にドローンの自動飛行・AIの異常検知によって巡視点検の自動化の実現を目指しています。
- 現状は操縦者の目視の範囲内でドローンを操縦していますが、巡視点検の自動化を実現するには、事業所等から直接遠隔地のドローンを操縦・制御する、「目視外飛行」の実現が必要です。
- 目視外飛行は現在法規制を受けていますが、今後規制緩和が予定されています。そこで目視外飛行の現場適用に向けた、課題の整理とノウハウの蓄積を目的に実証実験を行っています。

特長

- 目視外状態・電力設備上空で複数機体飛行・交差させる取組みは公表されている中では国内初
- 運航管理システム等を用いて、遠方の事業所からドローンの位置や映像を監視し、飛行を管理

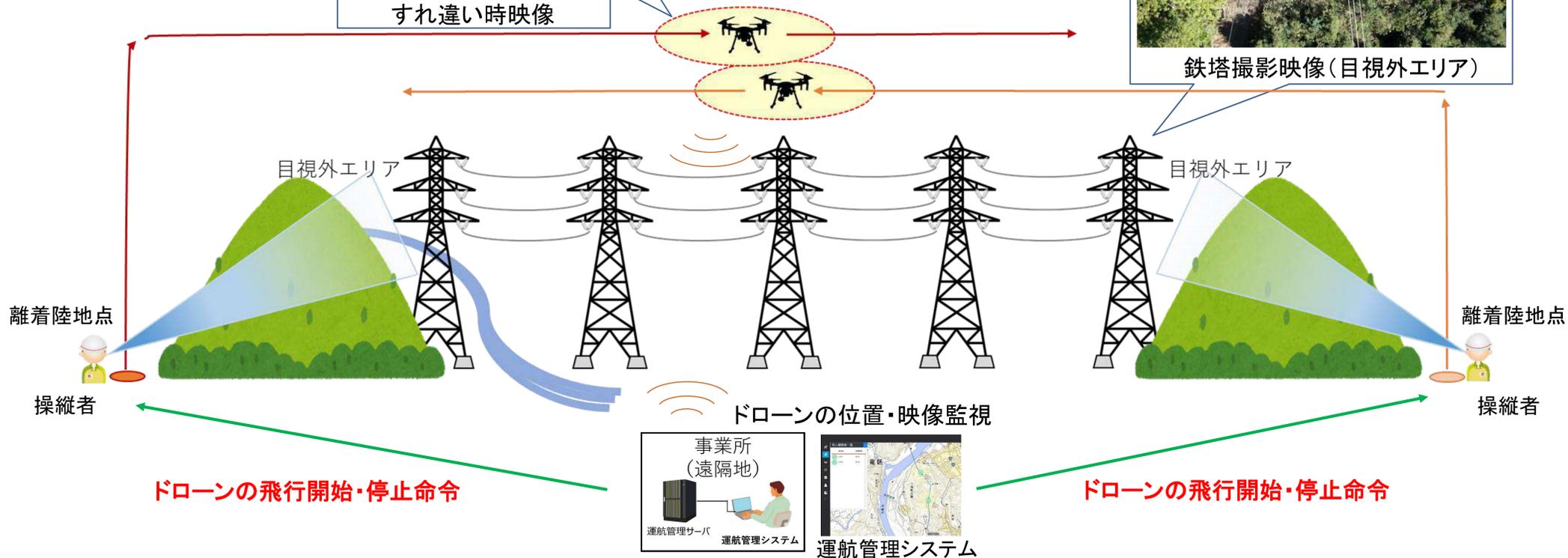
用途

- 山の向こう側など目視外地帯にある電力設備の巡視点検
- 将来的には、事業所等から遠方のドローンを制御・飛行させ現場出向ナシの巡視点検の実現

実証イメージ



停止し安全確認後  
飛行再開



開発者の  
ひとこと

目視外飛行が実用化されることによって、今まで不可能だった箇所・方法での飛行が可能となります。将来的な巡視点検の自動化の実現に向けて、実証実験を重ね目視外飛行の実運用に近づけていきます。