別添資料３

**無人航空機の機能・性能に関する基準適合確認書**

１．飛行させる無人航空機に関する事項を記載すること。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 製造者名 |  | 名　称 |  |
| 重量※１ |  | 製造番号等 |  |

２．ホームページ掲載無人航空機の場合には、改造を行っているかどうかを記載し、「改造している」場合には、３．の項も記載すること。

改造の有無　　　：　改造していない 　/　 改造している（→改造概要及び３．を記載）

|  |
| --- |
| 改　　造　　概　　要 |
|  |

３．ホームページ掲載無人航空機に該当しない場合又はホームページ掲載無人航空機であっても改造を行っている場合は、次の内容を確認すること。

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 確認事項 | | 確認結果 |
| 一般 | 鋭利な突起物のない構造であること（構造上、必要なものを除く。）。 | 適 / 否 |
| 無人航空機の位置及び向きが正確に視認できる灯火又は表示等を有していること。 | 適 / 否 |
| 無人航空機を飛行させる者が燃料又はバッテリーの状態を確認できること。 | 適 / 否 |
| 遠隔操作の機体※２ | 特別な操作技術又は過度な注意力を要することなく、安定した離陸及び着陸ができること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| 特別な操作技術又は過度な注意力を要することなく、安定した飛行（上昇、前後移動、水平方向の飛行、ホバリング（回転翼機）、下降等）ができること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| 緊急時に機体が暴走しないよう、操縦装置の主電源の切断又は同等な手段により、モーター又は発動機を停止できること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| 操縦装置は、操作の誤りのおそれができる限り少ないようにしたものであること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| 操縦装置により適切に無人航空機を制御できること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| 自動操縦の機体※３ | 自動操縦システムにより、安定した離陸及び着陸ができること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| 自動操縦システムにより、安定した飛行（上昇、前後移動、水平方向の飛行、ホバリング（回転翼機）、下降等）ができること。 | 適 / 否/ 該当せず |
| あらかじめ設定された飛行プログラムにかかわらず、常時、不具合発生時等において、無人航空機を飛行させる者が機体を安全に着陸させられるよう、強制的に操作介入ができる設計であること。 | 適 / 否/ 該当せず |

※１　航空法第132条第2項第2号及び第132条の2第2項第2号に基づく許可・承認等を受けた場合、当該申請書類のうちの「（様式2）無人航空機の機能・性能に関する基準適合確認書」にで代替可能。

※２　最大離陸重量の形態で確認すること。ただし、それが困難な場合には、確認した際の重量を記載すること。

※３　遠隔操作とは、プロポ等の操縦装置を活用し、空中での上昇、ホバリング、水平飛行、下降等の操作を行うことをいう。遠隔操作を行わない場合には「該当せず」を選択すること。

※４　自動操縦とは、当該機器に組み込まれたプログラムにより自動的に操縦を行うことをいう。自動操縦を行わない場合には「該当せず」を選択すること。