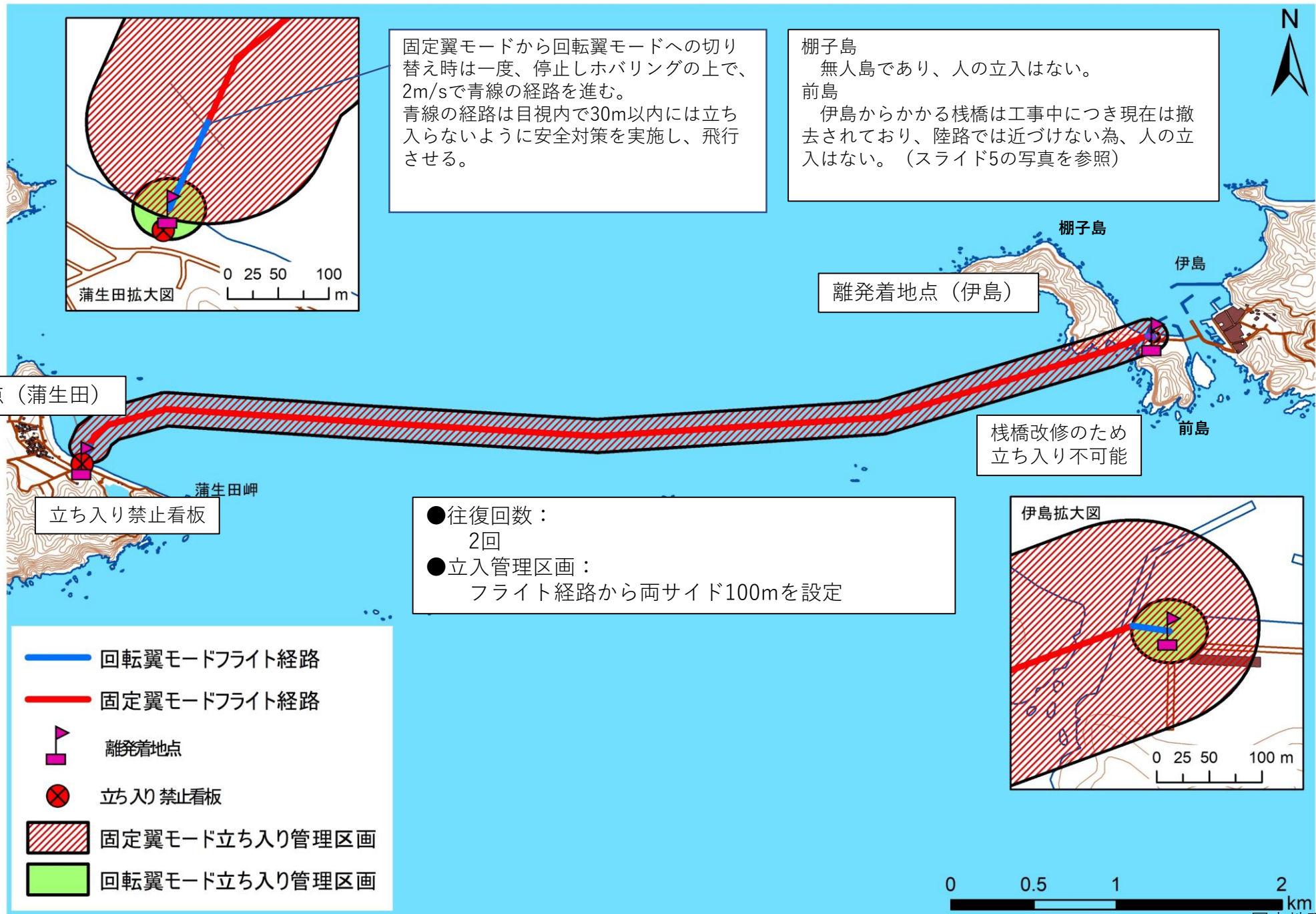


別添資料1：経路図

経路①蒲生田岬・伊島間



固定翼モードから回転翼モードへの切り替え時は一度、停止しホバリングの上で、2m/sで青線の経路を進む。青線の経路は目視内で30m以内には立ち入らないように安全対策を実施し、飛行させる。

棚子島  
無人島であり、人の立入はない。  
前島  
伊島からかかる栈橋は工事中につき現在は撤去されており、陸路では近づけない為、人の立入はない。（スライド5の写真を参照）

離発着地点（蒲生田）

離発着地点（伊島）

栈橋改修のため  
立ち入り不可能

立ち入り禁止看板

- 往復回数：  
2回
- 立入管理区画：  
フライト経路から両サイド100mを設定

- 回転翼モードフライト経路
- 固定翼モードフライト経路
- 離発着地点
- 立ち入り禁止看板
- 固定翼モード立ち入り管理区画
- 回転翼モード立ち入り管理区画

0 0.5 1 2 km

離発着地点の状況（蒲生田岬）



# 離発着地点の状況（蒲生田岬）



# 離発着地点の状況（伊島）



# 離発着地点の状況（伊島）



# QGCで作成したフライト経路

The screenshot displays the QGroundControl (QGC) interface for mission planning. The main window shows a satellite map of a coastal region with a flight path marked by an orange line and waypoints. The path starts at a 'Launch' point on the left and proceeds through several waypoints across the water and land, ending at a point near '前島' (Maeshima).

**Top Status Bar:**

- Selected Waypoint: Alt diff: 0.0 m, Azimuth: 0, Distance: 0.0 m, Gradient: --, Heading: 214
- Total Mission Distance: 5619 m, Time: 00:04:40, Max telem dist: 5424 m

**Left Toolbar:**

- Plan
- File
- Takeoff
- Waypoint
- ROI
- Pattern
- Return
- Center

**Right Panel (Mission Configuration):**

- Tab: Mission (selected), Fence, Rally
- Mission Start
- Waypoint alt: 80.0 m
- Flight speed: 20.0 m/s
- Camera: [Dropdown]
- Vehicle Info: [Dropdown]
- Launch Position: [Dropdown]
- Waypoint list (12 items): Waypoint, VTOL Transition, Waypoint, Waypoint, Waypoint, Waypoint, Waypoint, Waypoint, Waypoint, Waypoint, Waypoint, VTOL Transition

**Map Labels:**

- カダチノ鼻 (Kadachino no Biwa)
- カシノ鼻 (Kashino no Biwa)
- 蒲生田岬 (Ushiroda Misaki)
- 棚子島 (Tatejima)
- 阿南伊島局 (Anami Ijima Kyoku)
- 前島 (Maeshima)

**Bottom Left:**

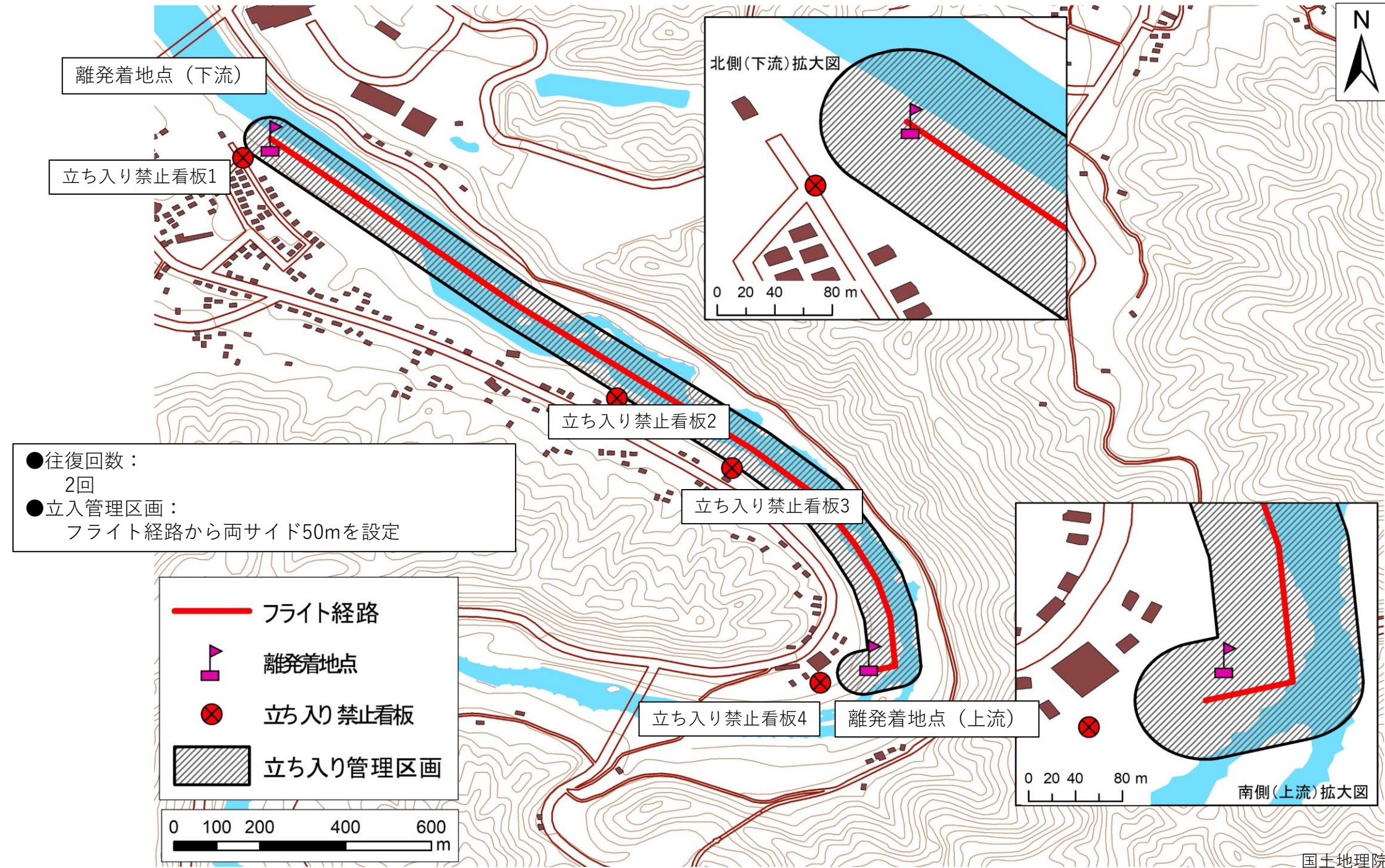
- Terrain Altitude graph showing 12 points
- Scale bar: 500 m



# フライト経路の3元ビュー（上流側からの視点）



経路②那賀町・那賀川上空



離発着地点 (下流)

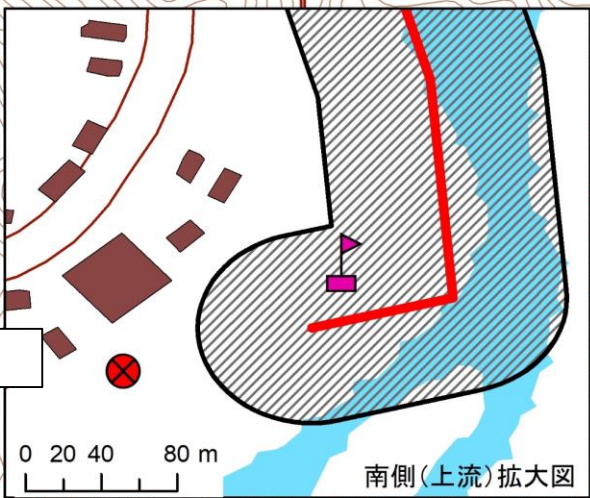
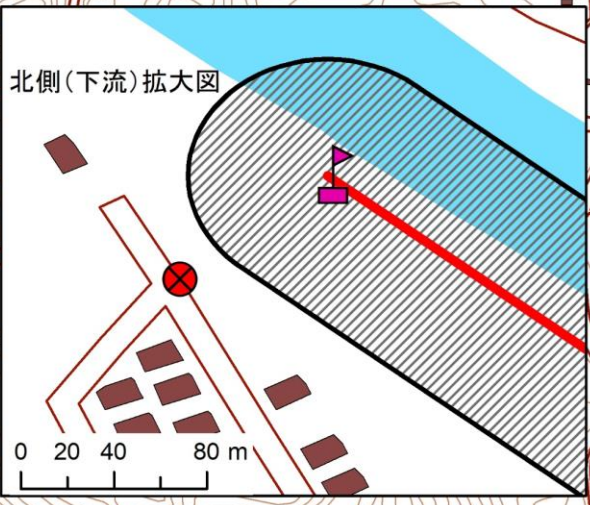
立ち入り禁止看板1

立ち入り禁止看板2

立ち入り禁止看板3





立ち入り禁止看板4

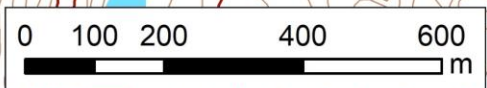
離発着地点 (上流)



●往復回数：  
2回

●立入管理区画：  
フライト経路から両サイド50mを設定

-  フライト経路
-  離発着地点
-  立ち入り禁止看板
-  立ち入り管理区画



離発着地点の状況 上流側



# 離発着地点の状況 上流側



離発着地点の状況 下流側



# 離発着地点の状況 下流側





立ち入り禁止看板設置場所  
写真左上：地点1  
写真右上：地点2  
写真左下：地点3  
写真右下：地点4



# QGCで作成したフライト経路

QGroundControl v3.5.4

File Widgets

Selected Waypoint: Alt diff: 0.0 m, Azimuth: 0, Distance: 0.0 m, Gradient: --, Heading: 147

Total Mission Distance: 1853 m, Time: 00:06:25, Max telem dist: 1732 m

Plan

- File
- Waypoint
- Pattern
- Center
- In
- Out

Mission Start

Waypoint alt: 45.0 m

Camera

Mission End

Return To Launch

Vehicle Info

Firmware: PX4 Pro

Vehicle: Unknown: 20

Cruise speed: 18.00 m/s

Hover speed: 5.00 m/s

Planned Home Position

Altitude: 47.0 m

Actual position set by vehicle at flight time.

- VTOL takeoff and transition
- Waypoint
- Waypoint
- Waypoint
- Waypoint
- Waypoint
- Waypoint
- Waypoint
- Waypoint
- VTOL Transition
- Waypoint
- Waypoint

Terrain Altitude

150 m

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

# フライト経路の3元ビュー（上流側からの視点）

