

矢作川浄化センターにおけるドローン実証実験実施要領

1 目的

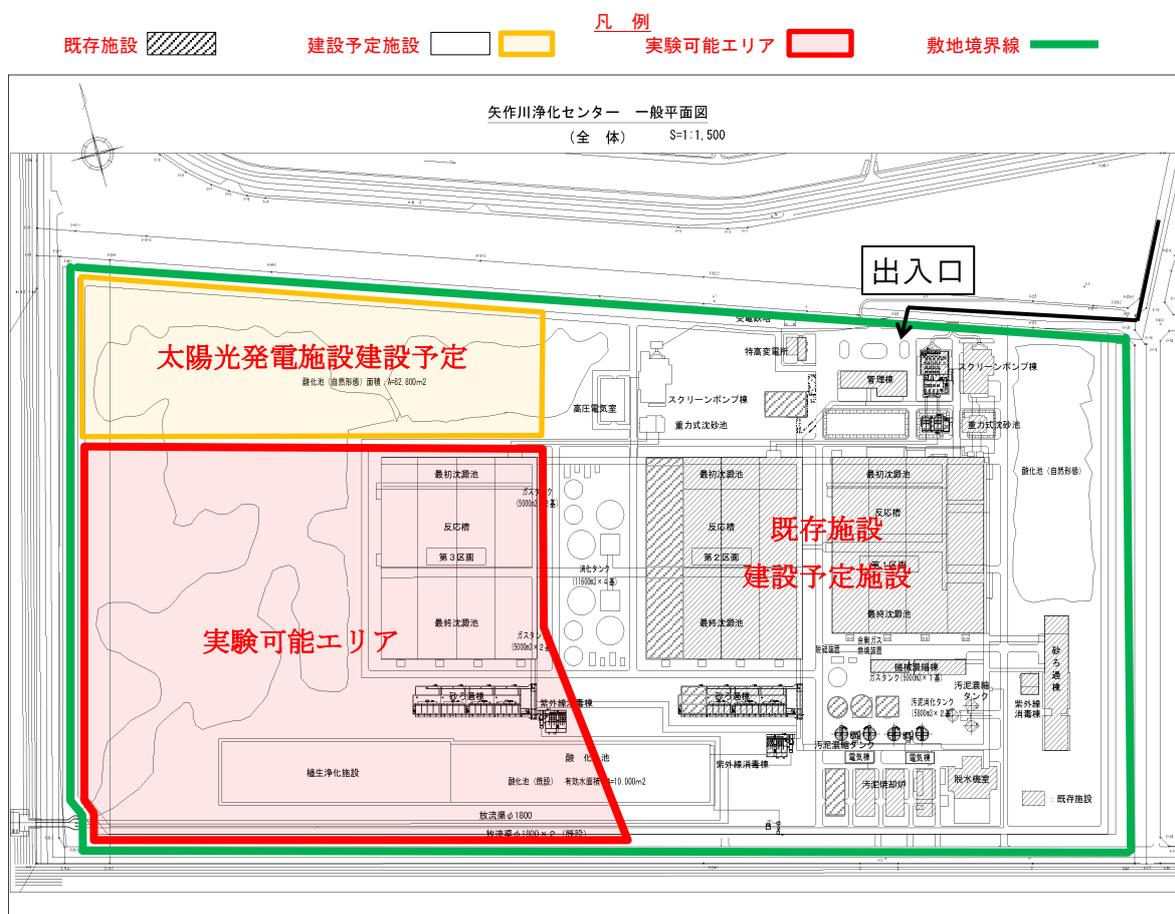
本要領は、「あいちロボット産業クラスター推進協議会 ドローン実証実験実施要項」(以下、「実施要項」という。)に定められた事項の他に「矢作川浄化センター」を利用する方法や留意事項等について定める。

2 実験場所在地

愛知県西尾市港町1番地(矢作川浄化センター)

実験可能エリアは図1の赤色枠線内とする。

図1 矢作川浄化センター 平面図



3 利用時間

原則として土曜日、日曜日、祝日を除いた開庁日のうち午前9時から午後4時30分までとし、事務局及び敷地管理者の承諾する日とする。

4 利用申込方法

本実証実験を希望する者は、実施要項「4 利用者登録」が完了した後に、実験場の空き日程の確認及び仮予約申し込みをする。事務局より利用の内諾を受けた後、実験を希望する日の1週間前までに、実施要項の「(様式3) 実証実験実施申込書」を事務局へ提出すること。

利用の申込は1ヶ月単位とし、当該月の実施申込を記入すること。2月にまたがり申込

をする場合には、申込書は分けて作成すること。

利用申込の手順は以下のとおりとする。

- (1) 実施希望日が予約可能な日時か、県 Web ページにて確認し仮予約申し込みをする。
- (2) 事務局から利用の内諾を受けた後、事務局へ「(様式 3) 実証実験実施申込書」を提出する。
- (3) 事務局からメールにて承認の通知を行う。
- (4) 天候等により上記 (3) で通知した実験日で実験を行わない場合は、原則前日までに事務局へ報告し、実施要項の「(様式 4) 実証実験中止届」を提出する。

5 入退場

入場及び退場は午前 9 時から午後 4 時 30 分の間とするが、正午から午後 1 時の間は入場及び退場することは認めない。

入退場の手順は以下のとおりとする。

(1) 入場

- ア 矢作川浄化センターの正門 (図 1 「出入口」) から入場すること。
- イ 同センター管理事務所へ実験を行う旨を伝え、実験実施者の名札を借りること。
- ウ 借りた名札はすぐに着用し、敷地内では常に着用すること。

(2) 実験実施

- ア 事務局に実験を開始する旨を連絡すること。
- イ 実験可能エリアまで移動し (車で移動も可能)、実験を開始すること。
- ウ 工事車両等の出入りがあるため、移動の際には十分に注意すること。

(3) 退場

- ア 実験終了後、同センター管理事務所へ実験終了の旨を伝え、名札を返却すること。
- イ 事務局に実験が終了した旨を連絡すること。

6 留意事項

- (1) 敷地内は火気厳禁とし、禁煙とする。
- (2) 実験可能エリア外への飛行は厳禁とし、矢作川浄化センターの供用施設及び特高変電所等には近づかないこと。
- (3) 北側のソーラーパネルや、南側や西側の防波堤の釣り人には十分注意して実証実験を実施すること。
- (4) 水路や池にガソリン、オイルなどの水質汚濁の原因となる物質が混入する恐れのある実験を行わないこと。
- (5) 実証実験の実施中に実証実験エリアへ第三者が立ち入ることがないように注意すること。万が一第三者が立ち入りした場合には、直ちに実証実験を中止すること。
- (6) 実験エリア外への飛行逸脱防止のため、ジオフェンスの設定を行うこと。また、ドローン運航中に操縦不能となった不測の事態に備え、強風時など安全な運航の確保が困難な場合は飛行しないこと。

附 則

この要領は、2018 年 10 月 1 日から施行し、2018 年 10 月 1 日以降に実施する実証実験から適用する。

附 則

この要領は、2021年3月31日から施行し、2021年3月31日以降に実施する実証実験から適用する。

附 則

この要領は、2022年3月31日から施行し、2022年3月31日以降に実施する実証実験から適用する。

附 則

この要領は、2023年3月31日から施行し、2023年3月31日以降に実施する実証実験から適用する。

附 則

この要領は、2023年8月1日から施行し、2023年8月1日以降に実施する実証実験から適用する。

附 則

この要領は、2024年4月1日から施行し、2024年4月1日以降に実施する実証実験から適用する。

附 則

この要領は、2025年4月1日から施行し、2025年4月1日以降に実施する実証実験から適用する。

【事務局連絡先】

愛知県経済産業局次世代モビリティ産業課 ドローン実証実験担当

電話：052-954-7482 E-mail：jisedai@pref.aichi.lg.jp

【敷地管理者連絡先】

矢作川浄化センター：愛知水と緑の公社

電話：0563-59-0711