

大阪・関西万博における ReAMoプロジェクトの取組

2026年3月27日

製造産業局 航空機武器産業課 次世代空モビリティ政策室

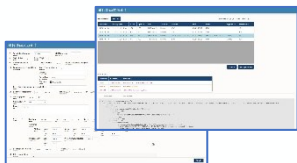
運航管理システム等の研究開発

- ReAMoプロジェクトにおいて、空飛ぶクルマ運航管理システム（AATM）を開発し、万博デモフライトにて国内初の実機を用いたAATMサービスの有効性検証を実施。
- また、万博デモフライトの運航実施を通じて、過年度に検討した離着陸場の標準オペレーション手法の検証・更新を実施。

運航管理システム(AATM)の主な機能

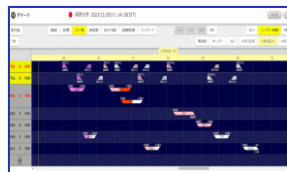
飛行計画管理

飛行計画の干渉判定



スポット・スロット管理

FATO/SPOTの計画・実績



動態管理

ADS-Bによる低高度の監視網



AATMサービスの画面イメージ

Web経由で機体の動態モニタリングや飛行計画の登録、離着陸場の管理が可能

実施内容・検証結果

- 今回の検証では、運航事業者が入力した空飛ぶクルマの飛行計画経路に沿って正しく運航されているかについて、大阪湾一帯に設置した受信機から動態情報を収集して適合性モニタリングを実施。
 - 実際の運航に関わる事業者等にシステムを利用いただき、システム動作/連携シーケンスが確立できていること、連日の繰り返し運用が可能なことを確認。
 - 離着陸場の標準オペレーションのうち、約9割を実際に実施し、残り1割は実証を通じて更新。
- ▽
- 今後、AATMサービスの検証結果及び利用者アンケートを踏まえ、システムをアップデート。
 - 将来的に空飛ぶクルマの運航状況や離着陸場の利用状況をシステム上で関係者が共有し、運航事業者が必要に応じて運航調整を行うことが可能な運航管理システムの構築を目指す。