

第10回 ISO/TC 20/SC 16 総会 概要

■ 開催概要

- ✓ 1日目：2020年11月18日（水）22－24時（日本時間）、2日目：19日（木）22－24時（日本時間） いずれもリモート開催
- ✓ 参加：議長（John Walker氏）、マネージャー（Chris Carnahan氏）、日本：19名、中国、フランス、ドイツ、日本、韓国、ルクセンブルク、オランダ、ニュージーランド、ポーランド、ロシア、サウジアラビア、ウクライナ、アラブ首長国連邦、イギリス、米国、カナダ、ベルギー、イタリア 計100名超

■ 主なトピックス

- ✓ 昨年の総会以降、SC 16としてISを3つ、TRを1つ公開
- ✓ WG 5が活発な活動を行い、多くの新提案がなされている
- ✓ 昨年の総会決議で設立されたAdhoc 04（衝突回避システム）を解散、新たにCounter UAS”に関するAdhocグループを設立
- ✓ SC 16 メンバー国増加
 - Pメンバー：21か国（ルクセンブルグ、オランダ、スウェーデン新加入、ロシアがOに）
 - Oメンバー：9か国（ハンガリー、ロシア、サウジアラビア、シンガポール新加入）
- ✓ 各WG（WG 1～WG 6）およびAdHoc-Gpより活動状況の報告ならびに今後の進め方に関して協議（詳細次ページ）
- ✓ 日本における直近の研究成果の発表：NEDO 宮本氏

■ 今後の会合予定

- 2021年 6月 第11回総会（リモート開催）
- 2021年11月 第12回総会 韓国

第10回 ISO/TC 20/SC 16 総会 審議案件に関する合意事項

- WG2（機体システム）
 - ✓ ISO/CD 21384-2（機体システム）をDISステージに進める。
- WG3（運用）
 - ✓ ISO/WD 21384-3（運用手順）に3つのコンテンツ（• Collision Avoidance/• operation of tethered UAS/• risk related content (SORA).）を含めるためにプロジェクト期間を24ヶ月間から36ヶ月間に延長する。
 - ✓ ISO/WD 5015-1（運用標準）は審議を再開した上で審議期間を延長する。
 - ✓ ISO/WD 5015-2（離着陸場運用標準）をステージに進める。
 - ✓ “Counter UAS”に関するAdhocグループを設立する。このAHGはSC16のスコープをCounter UASまで広げるべきか否かについて議論するためのもので、2021年5月1日までにレポートを提出すること。
- WG4（UTM）
 - ✓ ISO/WD 23629-5（UTMの機能構造）をCDステージに進める。プロジェクトリーダーは2021年1月までにドラフトをコンビーナに提出する。また、SC16はcommittee managerに対して8週間以内に本件をCDステージに進めるよう求める。
 - ✓ ISO/WD 23629-12（UTMサービス及びサービスプロバイダのための要求事項）をCDステージに進める。プロジェクトリーダーは2020年11月までにドラフトをコンビーナに提出する。また、SC16はcommittee managerに対して8週間以内に本件をCDステージに進めるよう求める。
 - ✓ NP提案をISO 23629-9としてPWIに登録する。仮タイトルは“UAS traffic management (UTM) — Part 9:Interface between UTM service providers and clients”（サービスプロバイダと利用者間インタフェース）とし、Dr.Jianping Zhangをプロジェクトリーダーとして推薦する。また、SC16はcommittee managerに対してPWIへのエキスパート登録を募集すること、Form4を受領した後に12週間の投票にかけることを求める。
- WG5（評価）
 - ✓ ISO/WD 4358（商用無人航空機におけるテスト手法）をCDステージに進める。
 - ✓ ISO/WD 5305（騒音測定）について、SC16はWG5のコンビーナに対して、ISO/TC 43/SC 1と議論する機会を設けるよう求める。SC16のマネージャーはジョイントWGについて両WGのリーダーが議論するためのZoomを設定する。
- WG6（サブシステム）
 - ✓ ISO/WD 24352（小型無人機の電力システム）をCDステージに進める。
 - ✓ ISO/WD 24355（小型マルチローターのフライトコントロール）をCDステージに進める。

WG	プロジェクト	ステージ
WG1	無人航空機における一般仕様（ISO 21384-1） Unmanned Aircraft Systems — Part 1: General specification	中断中
WG1	無人航空機における用語集（ISO 21384-4:2020） Unmanned Aircraft Systems — Part 4: Vocabulary	IS (60.60)
WG1	無人航空機のカテゴリとクラス分け（ISO 21895:2020） Categorization and classification of civil unmanned aircraft systems	IS (60.60)
WG2	無人航空機における機体標準（ISO 21384-2） Unmanned Aircraft Systems — Part 2: Product systems	CD (30.99)
WG2	係留された(tethered)無人機の標準（ISO 24356） General Requirements for Tethered Unmanned Aircraft System	WD (20.00)
WG3	無人航空機における運用標準（ISO 21384-3:2019） Unmanned Aircraft Systems — Part 3: Operational Procedures	IS (90.92)
WG3	無人航空機における教育標準（ISO 23665） Unmanned aircraft systems — Training for personnel involved in UAS operations	IS (60.00)
WG3	無人航空機における運用標準（ISO/AWI 5015-1） Unmanned aircraft systems — Part 1: Operational procedures for passenger-carrying UAS	WD (20.00)
WG3	無人航空機離着陸場における運用標準（ISO/CD 5015-2） Unmanned aircraft systems — Part 2: Operation of vertiports for unmanned aircraft (UA)	CD (30.00)
WG4	UTMについての調査（ISO/TR 23629-1:2020） UAS traffic management (UTM) — Part 1: Survey results on UTM	TR (60.60)
WG4	UTMの機能・サービス構成の標準（ISO 23629-5） UAS traffic management (UTM) -- Part 5: UTM functional structure	CD (30.00)
WG4	地理空間情報のデータモデルの標準（ISO 23629-7） UAS Traffic Management (UTM) – Part 7 Data model for spatial data	DIS (40.20)

WG	プロジェクト	ステージ
WG4	リモートIDの標準（ISO/AWI 23629-8） UAS Traffic Management (UTM) – Part 8 Remote identification	WD (20.00)
WG4	UTMの機能・サービスの要件の標準（ISO/CD 23629-12） UAS traffic management (UTM) -- Part 12: Requirements for UTM services and service providers	CD (30.00)
WG5	商用無人航空機におけるテスト手法に関する標準（ISO/CD 4358） Test methods for civil multi-rotor unmanned aircraft system	CD (30.00)
WG5	UA試験、ALTの設計に関するガイドライン（ISO/TR 4584） Improvement in the guideline for UA testing/design of accelerated lifecycle testing (ALT) for UAS/Sub-system/components	WD (20.20)
WG5	突風に対する試験（ISO/TR 4594） UA wind gust test	WD (20.00)
WG5	UA試験分類に関するガイドラインの改善（ISO/TR 4595） Suggestion for improvement in the guideline for UA testing classification	WD (20.00)
WG5	マルチコプターの共振周波数の評価方法に関する標準（ISO/WD 5109） Evaluation method for the resonance frequency of multi-copter UAV by measurement of rotor and body frequencies	WD (20.00)
WG5	マルチコプターの飛行安全性のテスト方法に関する標準（ISO/AWI 5110） Test method for flight stability of multi-copter UA under wind and rain conditions	WD (20.00)
WG5	民間軽量小型固定翼UASの飛行性能試験方法（ISO/AWI 5286） Test methods for flight performance of civil light weight and small fixed-wing UAS	WD (20.00)
WG5	軽量・小型マルチローター無人航空機システムの騒音測定に関する一般的な要求事項（ISO/AWI 5305） General requirement of noise measurement of lightweight and small multirotor unmanned aircraft systems (UAS)	WD (20.00)
WG5	軽量・小型民間UASの振動試験法（ISO/AWI 5309） Vibration test methods for lightweight and small civil UAS	WD (20.00)
WG5	民間軽量・小型UA用回転翼鋭利人体傷害評価・試験方法（ISO/AWI 5312） Evaluation and test method of rotor blade sharp injury to human body for civil lightweight and small UA	WD (20.00)

WG	プロジェクト	ステージ
WG5	民間軽量・小型UASの低圧条件下での試験方法（ISO/AWI 5332） Test methods for civil lightweight and small UAS under low pressure conditions	WD (20.00)
WG5	無人航空機の環境工学プログラムガイドライン(ISO/TR 5337) Environmental engineering program guideline for UA	WD (20.00)
WG6	小型無人機の電力システムに関する標準（ISO/CD 24352） Technical Requirements for Light and Small Unmanned Aircraft Electric Energy System	CD (30.00)
WG6	小型無人機のペイロードインターフェースの標準（ISO/AWI 24354） General Requirements for Civil Small and Light UAS Payload Interface	WD (20.00)
WG6	小型マルチローターのフライトコントロールの標準（ISO/CD 24355） General Requirements of Flight Control System for Civil Small and Light Multirotor UAS	CD (30.00)