

羽田新経路に係る飛行検査日程について

- 2020年3月29日からの羽田空港における新飛行経路の運用の開始・国際線の増便に先立ち、新飛行経路を航行する航空機が使用する航空保安施設等の稼働状況等を確認するための飛行検査を行います。
- 飛行検査は、新飛行経路に加え、次ページ以降で示しているコースやその周辺を飛行します。
- 検査の目的のため、新飛行経路を飛行する航空機の通常高度よりも低い高度で飛行する場合があります。
- 検査のための機器調整等を行っている間に、空中待機を行うことがあります。
- 検査状況により、検査回数が増減することがあります。
- 当日の使用滑走路、気象状況等により、変更または延期となる場合があります。

実施計画

R1.10.25 更新

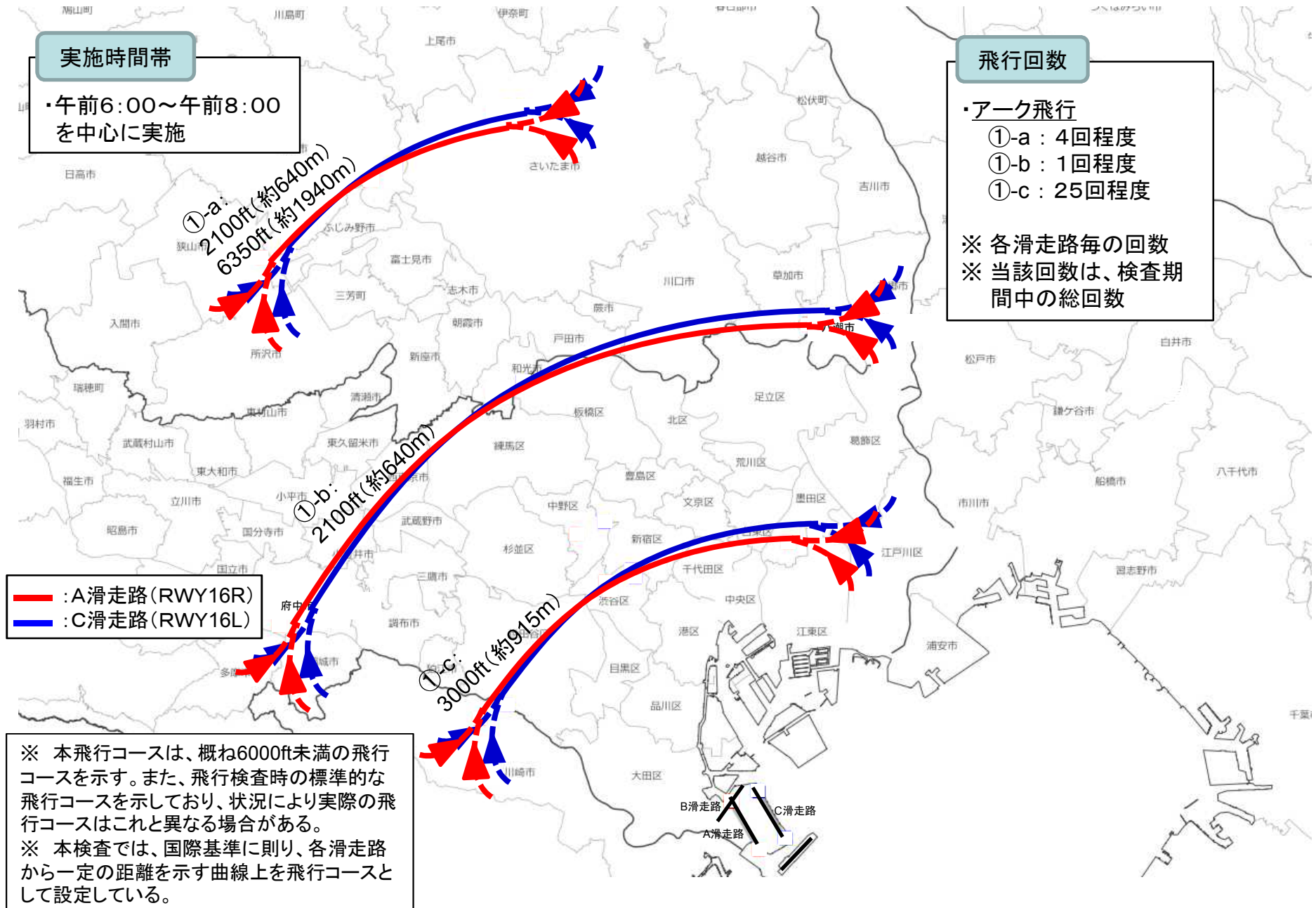
予定日	検査項目	飛行コース	備考
R1.10.26 ～R1.11.1	予定なし	予定なし	<p>【数字】及び丸数字は次ページ以降の飛行コースと対応しています。</p> <p>注1)検査予定日は毎週月曜日・金曜日に更新する予定です(祝日や年末年始等はこの限りではありません)。</p> <p>注2)当検査実施に係る問合せは以下のとおりとなります。 東京空港事務所 環境・地域振興課 TEL:03-5757-3032</p>

【終了した検査項目】

- 【1】ILS(ローライザー)①A滑走路、①C滑走路
- 【1】ILS(ローライザー・グライドスロープ両電波)
③C滑走路

- 【1】ILS(グライドスロープ)②C滑走路
- 【3】RNAV出発方式(B滑走路・C滑走路北向・C滑走路南向)
- 【4】WAM(A滑走路・C滑走路・レベル飛行)

羽田新経路に係る飛行検査時の飛行コース【1】～ILS(ローライザー) 国土交通省



羽田新経路に係る飛行検査時の飛行コース【1】～ILS(グライドスロープ) 国土交通省



羽田新経路に係る飛行検査時の飛行コース【1】～ ILS(ローカライザー・グライドスロープの両電波)

実施時間帯

・午前6:00～午前8:00実施

飛行回数

・ローアプローチ飛行
③ : 40回程度

※ 各滑走路毎の回数
※ 当該回数は、検査期間中の総回数



羽田新経路に係る飛行検査時の飛行コース【2】～進入方式(ILS、RNAV)

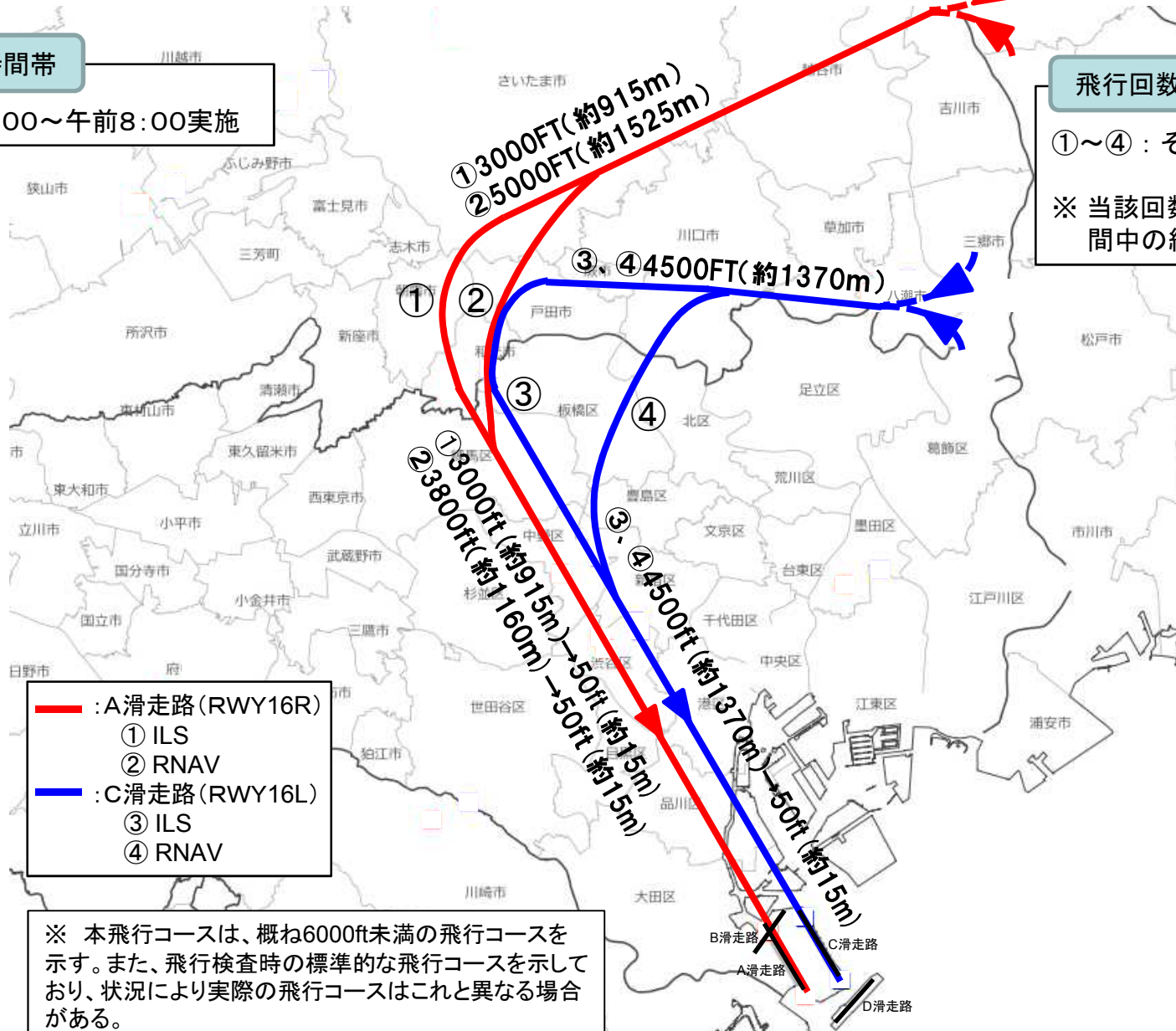
実施時間帯

・午前6:00～午前8:00実施

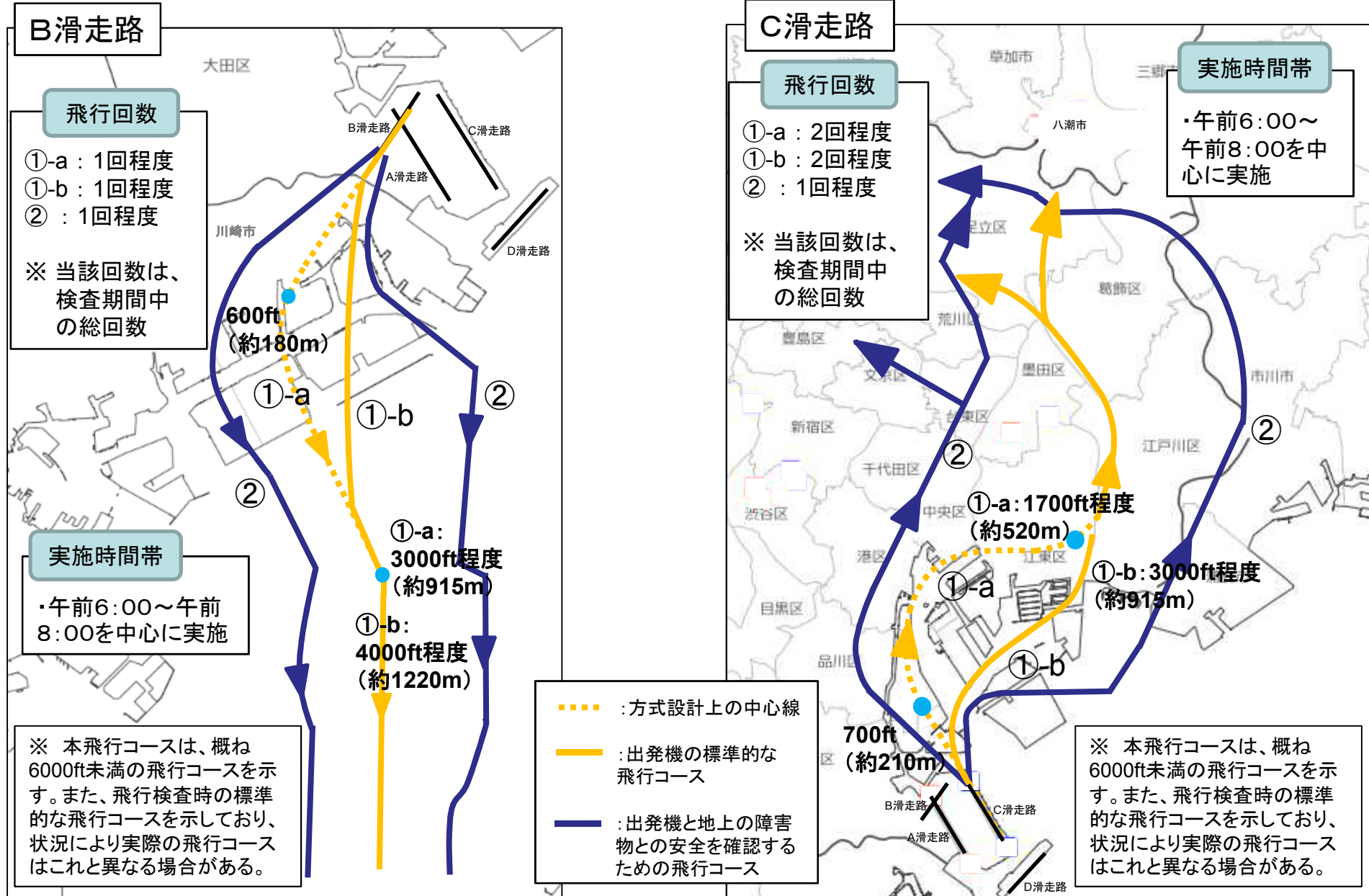
飛行回数

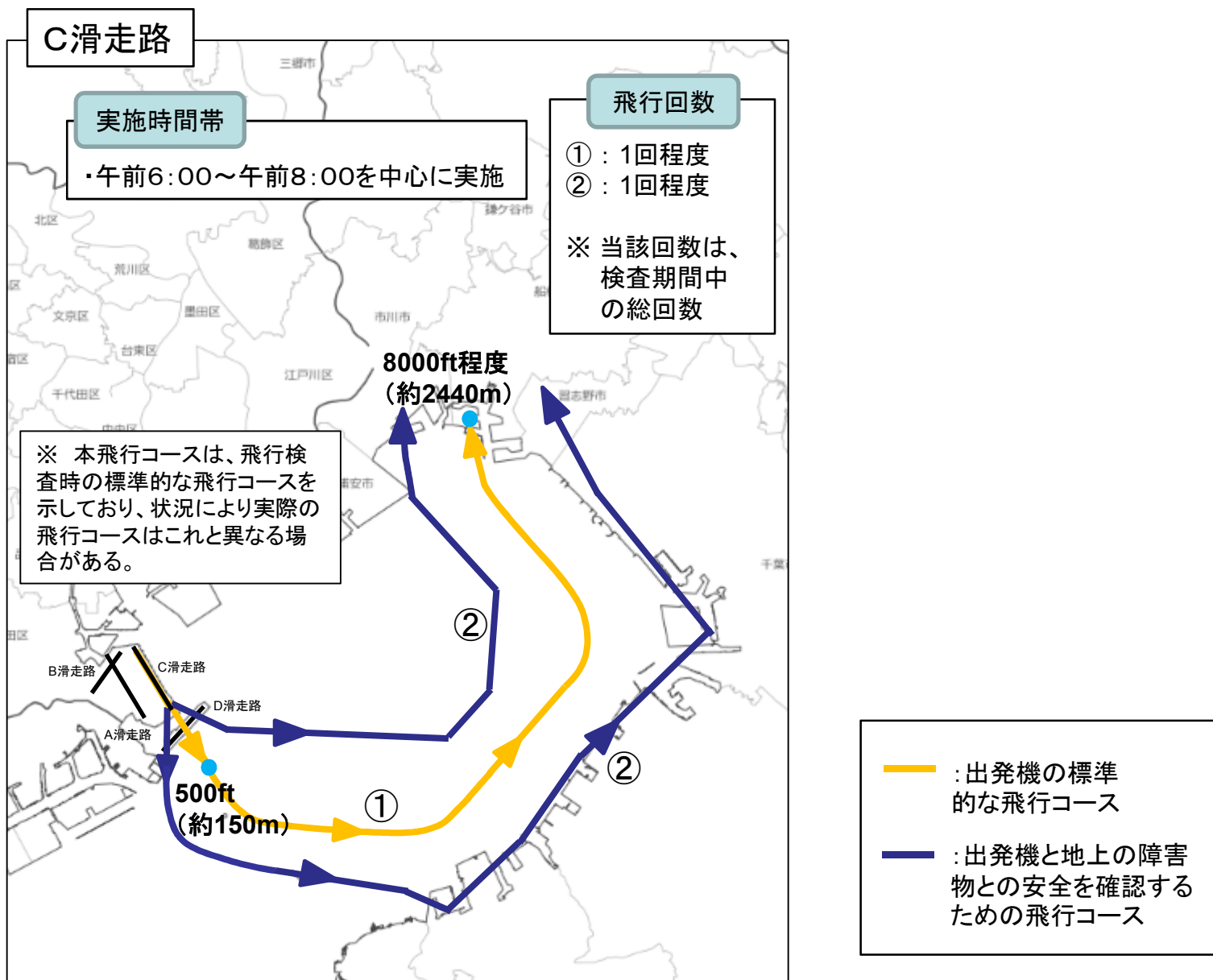
①～④：それぞれ1回程度

※ 当該回数は、検査期間中の総回数



羽田新経路に係る飛行検査時の飛行コース【3】～RNAV出発方式





(参考)飛行検査について

航空機が出発空港から到着空港まで安全に飛行できるように「航空保安施設が正常に機能しているか」、「無線施設等で構成される航空路等(計器飛行方式)が安全で適切なものか」など、航空交通の基盤となる施設等の安全性に関して、**飛行検査及び飛行検証**を行う業務

空の道を示す無線施設等の飛行検査

○空の道(航空路など)を示す無線施設から発せられる電波の品質などの確認・検査



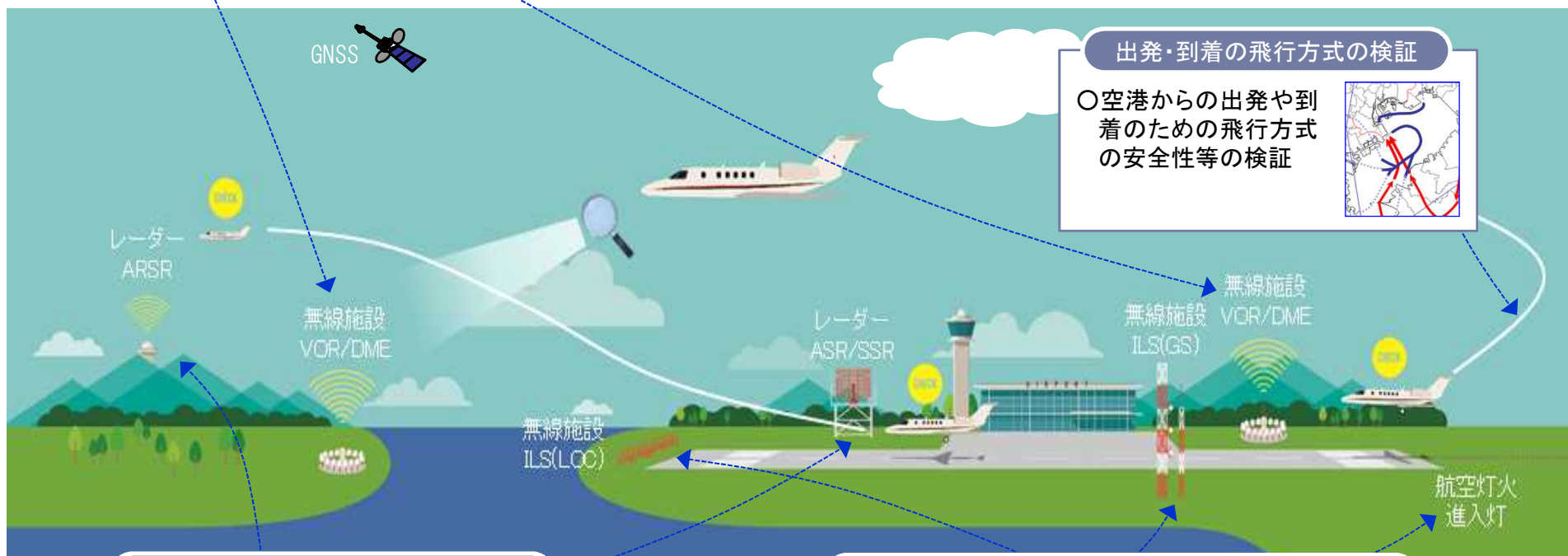
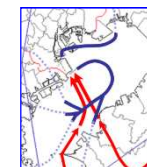
使用予定航空機



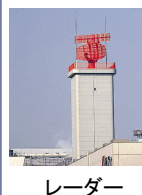
全長 16.26m
全幅 15.49m
重量 7.8t(※)
定員 6名
※最大離陸重量

出発・到着の飛行方式の検証

○空港からの出発や到着のための飛行方式の安全性等の検証



管制官が使用する施設の飛行検査



- 管制官が航空機を誘導するために使用するレーダーの航空機表示位置の正確さなどの確認・検査
- 管制官がパイロットと交信するための通信施設が良好に使える範囲などの確認・検査

空港からの出発・到着のための施設の飛行検査

- 滑走路に向かって進入中の航空機に対して滑走路までの正確な方向などを示す無線施設(ILS)が正しい信号を航空機に提供しているかの確認・検査
- 夜間や天候が悪いときにパイロットが滑走路を視認するために必要な航空灯火の明るさなどの確認・検査

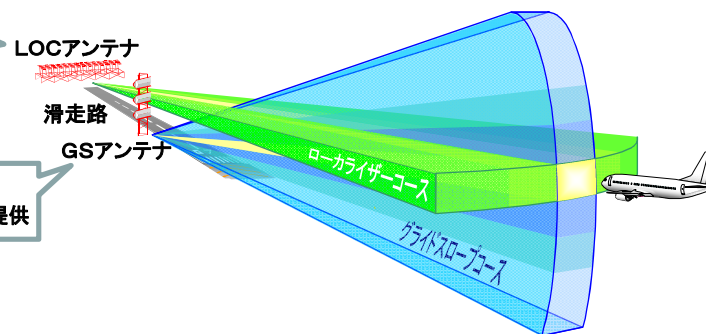


① ILS (Instrument Landing System : 計器着陸装置)

: 着陸のための進入中の航空機に対し、誘導電波を発射し、滑走路への進入コースを指示する無線着陸援助装置。
水平方向の誘導電波を出すローライザーと、垂直方向の誘導電波を出すグライドスロープにより構成される。

ローライザー(LOC):
水平方向の誘導電波を提供

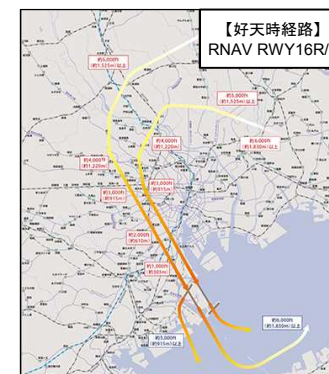
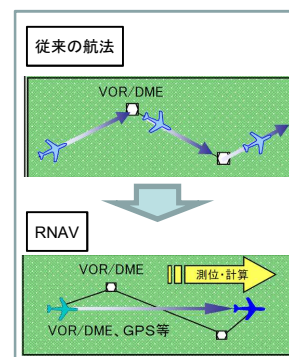
グライドスロープ(GS):
垂直方向の誘導電波を提供



② RNAV出発・進入方式

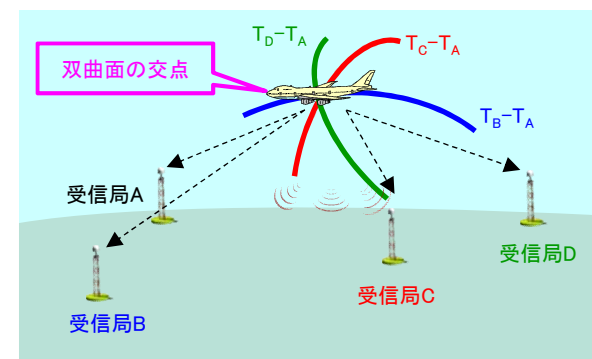
: RNAVを利用した出発・進入方式

※ RNAV (Area Navigation: 広域航法)とは、GPS等の衛星信号等を利用し、自機の位置を算出し任意の経路を飛行する航法であり、地上施設(VOR/DME等)の配置に左右されることのない柔軟な経路設定が可能な運航方式。



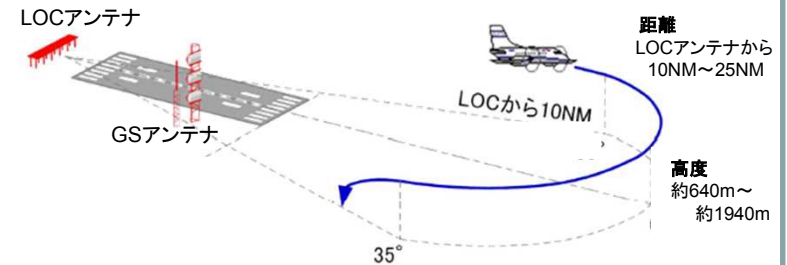
③ WAM: (Wide Area Multilateration: 広域マルチラレーション)

: 航空機から送信される信号を4カ所以上の受信局で受信して、受信時刻の差から航空機の位置を測定する装置



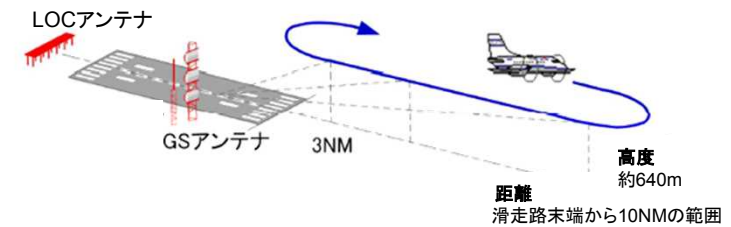
アーチ飛行

- 飛行方法：水平方向に電波を出すローカライザー(LOC)アンテナから一定の距離を保って滑走路への進入経路を横切る方向に円弧飛行



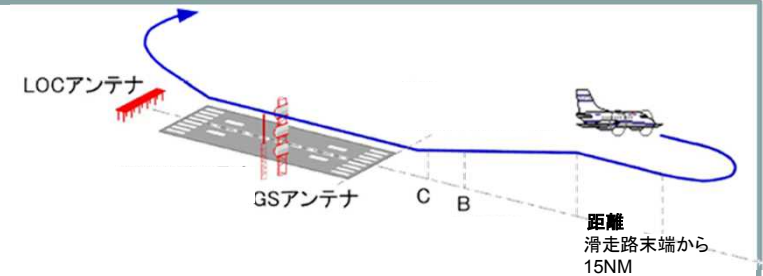
レベル飛行

- 飛行方法：滑走路への進入経路を一定高度で滑走路に向けて飛行



ローアプローチ飛行

- 飛行方法：滑走路への進入コースに沿った経路を飛行



1NM(マイル)=1.852km(キロメートル)

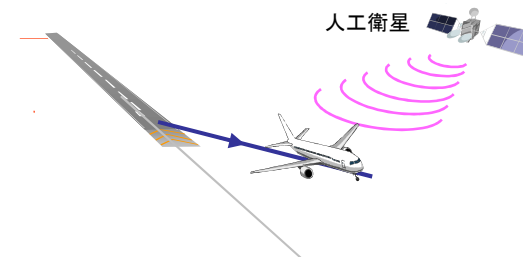
※ローカライザー(LOC): 水平方向の誘導電波を提供
 ※グライドスロープ(GS): 垂直方向の誘導電波を提供

② RNAV出発・進入方式、WAM検査時の飛行方法

RNAV出発方式

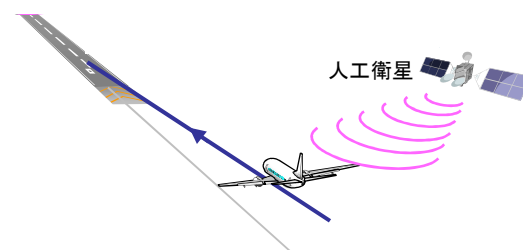
○ 飛行方法：滑走路からの出発経路に沿って飛行

※レーダー覆域や障害物件等の確認のため、通常経路の左右に位置をずらした飛行も実施



RNAV進入方式

○ 飛行方法：滑走路への進入経路に沿って飛行



WAM

○ 飛行方法：電波の到達範囲を確認するため、必要な監視範囲の外縁上及び滑走路への進入経路に沿って飛行

