

令和4年10月7日 制定（国空無機第209322号）

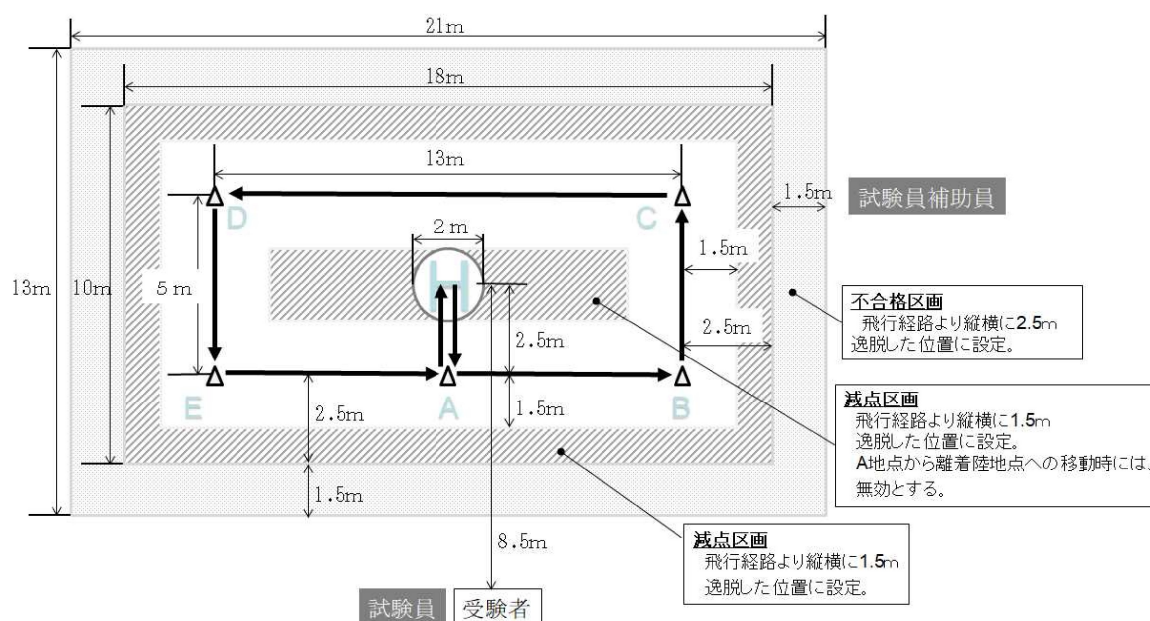
二等無人航空機操縦士実地試験実施細則

回転翼航空機（マルチローター）

国土交通省航空局安全部無人航空機安全課

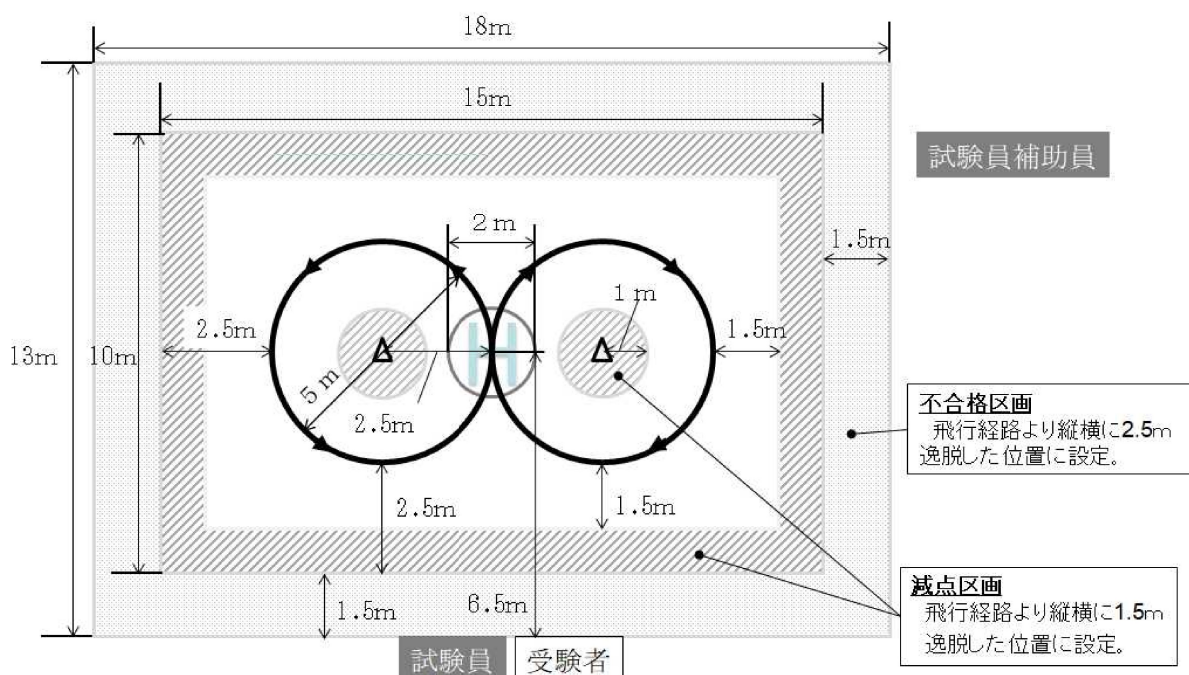
【二等】基本

4-1 スクエア飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーON)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定
 $2.5\text{m (最接近点)} + 2.5\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 3.5\text{m (飛行高度)} = 8.5\text{m}$

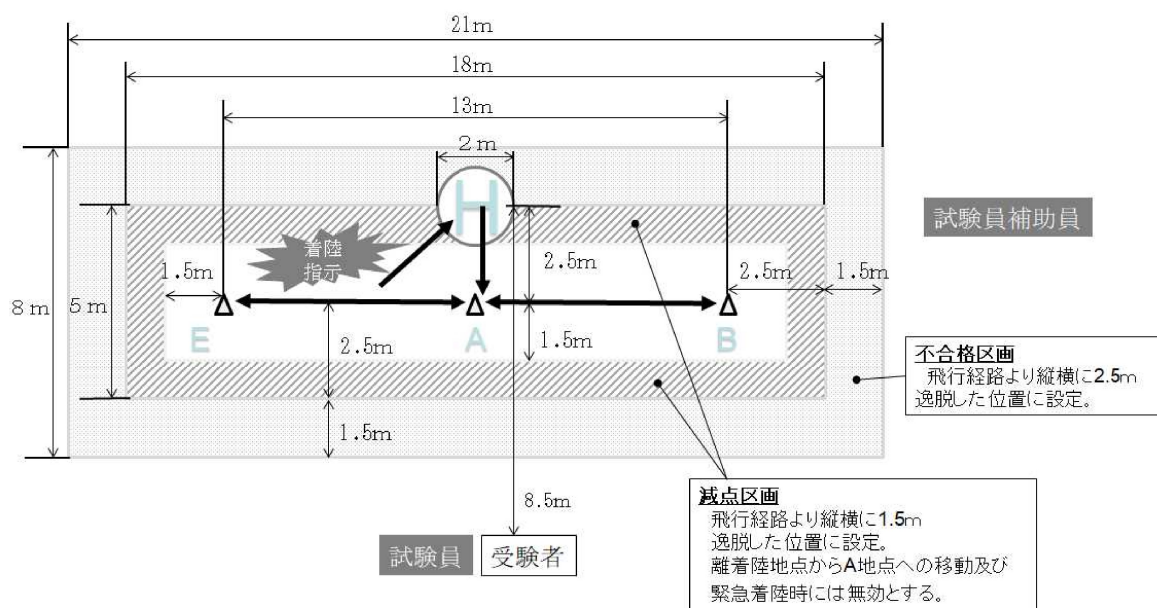
4-2 8の字飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーON)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定
 $2.5\text{m (最接近点)} + 2.5\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 1.5\text{m (飛行高度)} = 6.5\text{m}$

【二等】基本

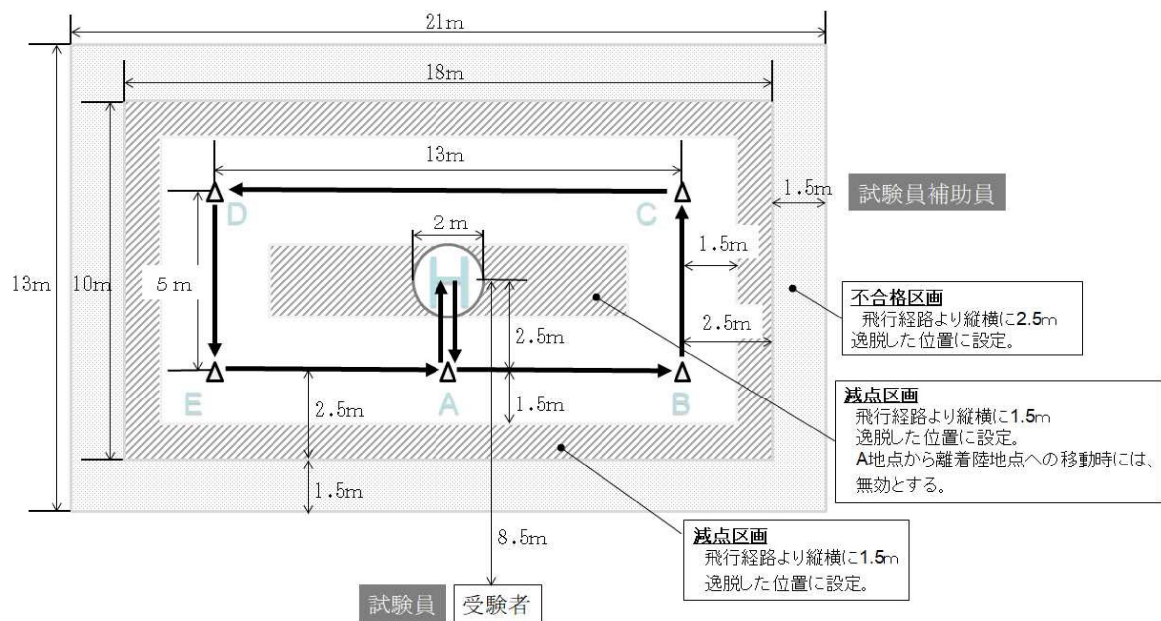
4-3 異常事態における飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーOFF)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

$$2.5\text{m (最接近点)} + 2.5\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 3.5\text{m (飛行高度)} = 8.5\text{m}$$

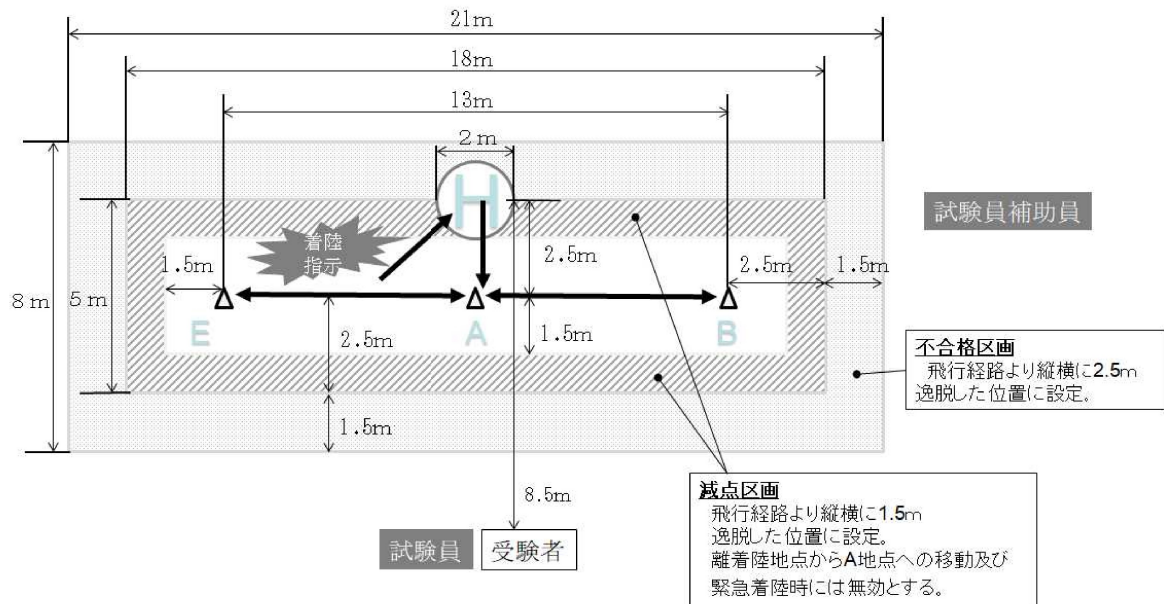
4-1 スクエア飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーON)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

$$2.5\text{m (最接近点)} + 2.5\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 3.5\text{m (飛行高度)} = 8.5\text{m}$$

4-2 異常事態における飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーOFF)

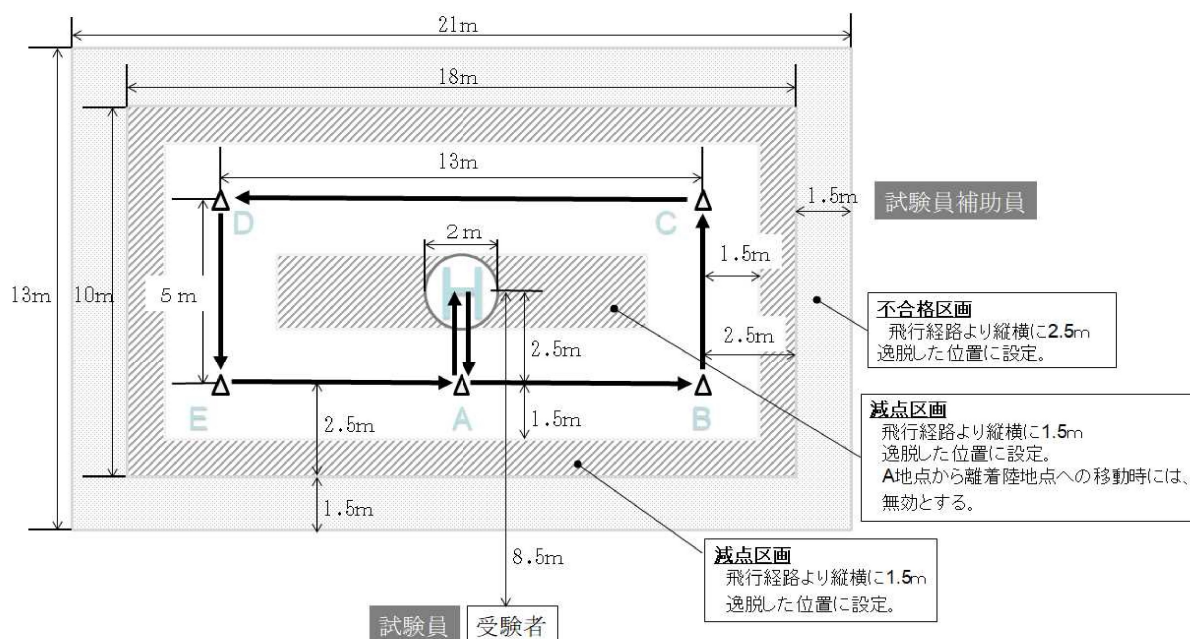


※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

$$2.5\text{m (最接近点)} + 2.5\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 3.5\text{m (飛行高度)} = 8.5\text{m}$$

【二等】目視外

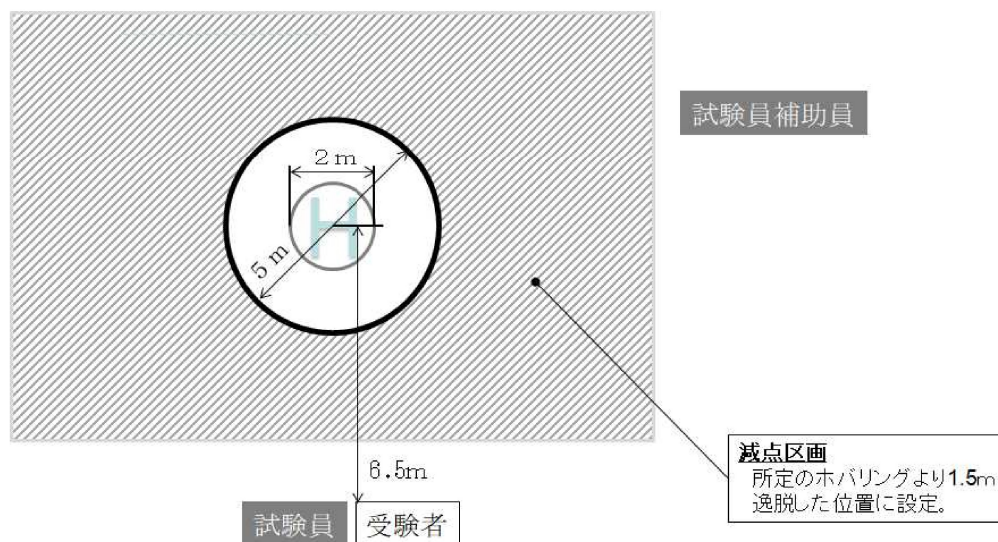
4-1 スクエア飛行の飛行経路（※GNSS及びビジョンセンサーON）



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

2.5m（最接近点）＋2.5m（経路逸脱最大許容値）＋3.5m（飛行高度）＝8.5m

4-2 異常事態における飛行の飛行領域（※GNSS及びビジョンセンサーOFF）

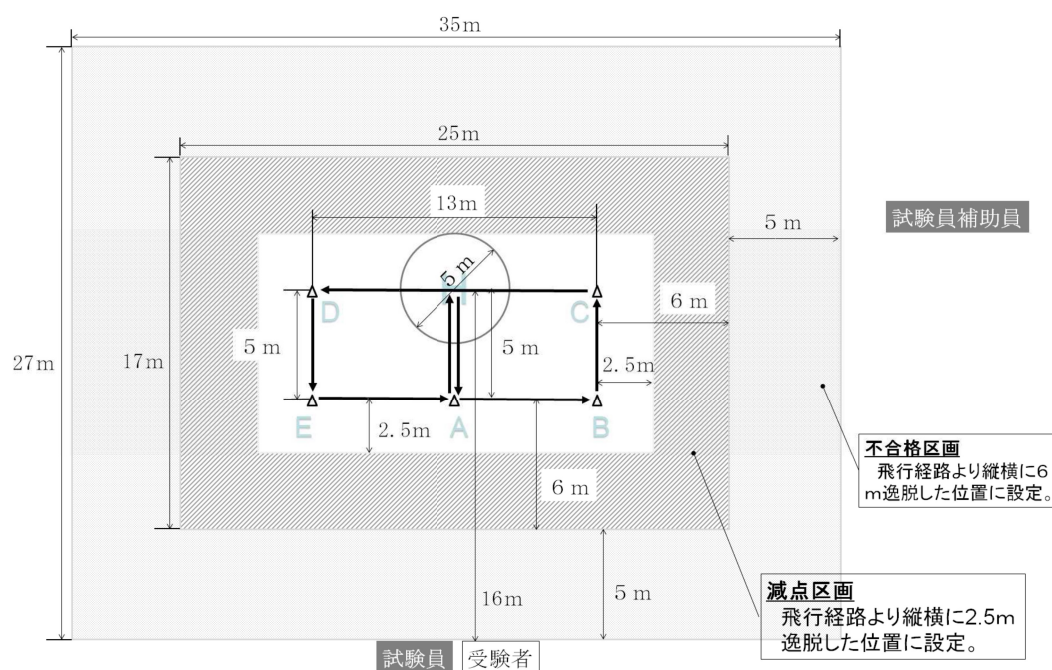


※1：目視外での緊急事態であることを鑑み、不合格区画は設定しない。

※2：受験者の立ち位置は、減点区画内での墜落が生じた際の安全性を考慮して設定すると、
2.5m（経路逸脱最大許容値）＋3.5m（飛行高度）＝6.0mであるが、運用上の利便性を考え、6.5mとした。

【二等】25kg以上

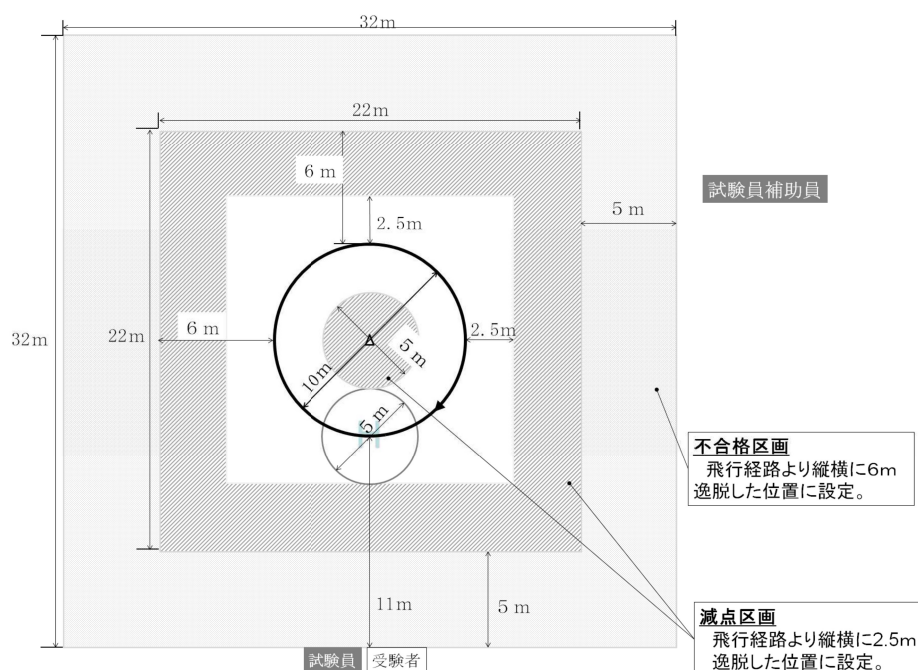
4-1 スクエア飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーON)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

$$5\text{m (最接近点)} + 6\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 5\text{m (飛行高度)} = 16\text{m}$$

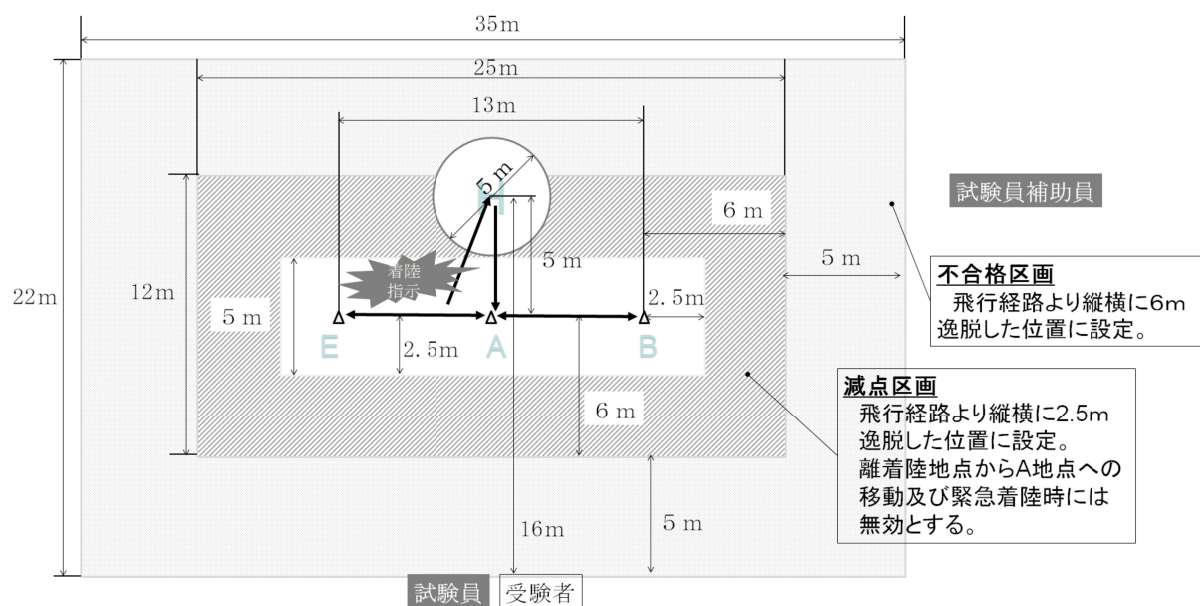
4-2 円周飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーON)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

$$6\text{m (経路逸脱最大許容値)} + 5\text{m (飛行高度)} = 11\text{m}$$

4-3 異常事態における飛行の飛行経路 (※GNSS及びビジョンセンサーOFF)



※：受験者の立ち位置は、減点区画内で墜落が生じた際の安全性を考慮して設定

$$5\text{ m (最接近点)} + 6\text{ m (経路逸脱最大許容値)} + 5\text{ m (飛行高度)} = 16\text{ m}$$