

무인멀티콥터 실기평가과정 센서기반 자동평가 **평가기준 안내**

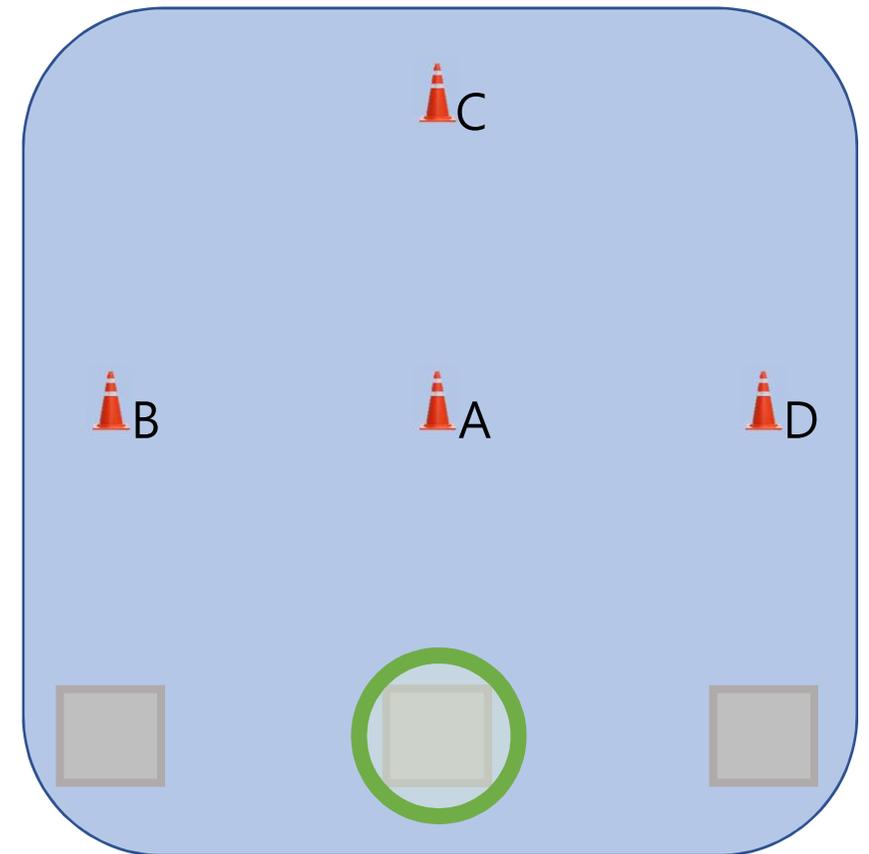


이륙비행



• 이륙비행

- 이륙패드 위치에서 기체 이륙 후 에일러론, 엘리베이터, 러더 이상유무 점검



공중 정지비행

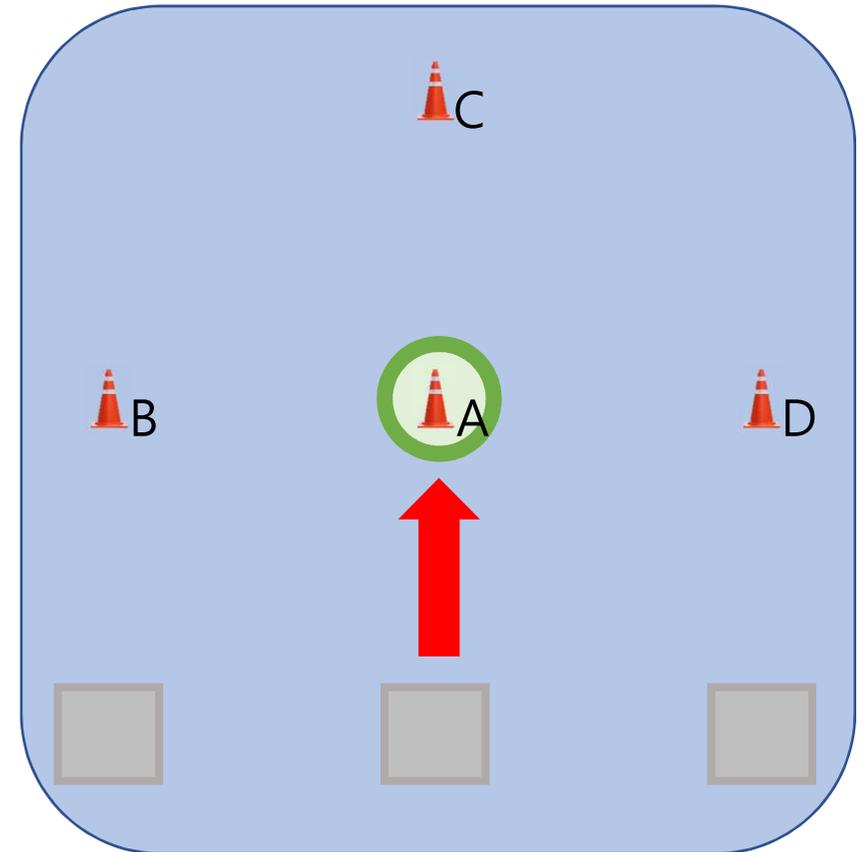


• 기준고도 설정

- 좌/우측 호버링 시작 시점을 기준으로 고도가 설정됨
※ 설정된 기준고도를 모든 평가에 반영

• 공중 정지비행(호버링) 평가기준

- 이륙지점(H)에서 호버링 위치(A) 지점 이동 후 좌/우측 호버링 시작 시점부터 평가 반영
- 기수를 좌측(우측)으로 90도 돌려 5초 이상 호버링
- 기수를 우측(좌측)으로 180도 돌려 5초 이상 호버링
- 기수가 전방을 향하도록 정렬하여 5초 이상 호버링
- 기동 중 고도 및 위치 이탈 없을 것
(고도 : 상하 0.5m, 위치 : 기체 중심축 반경 1m)

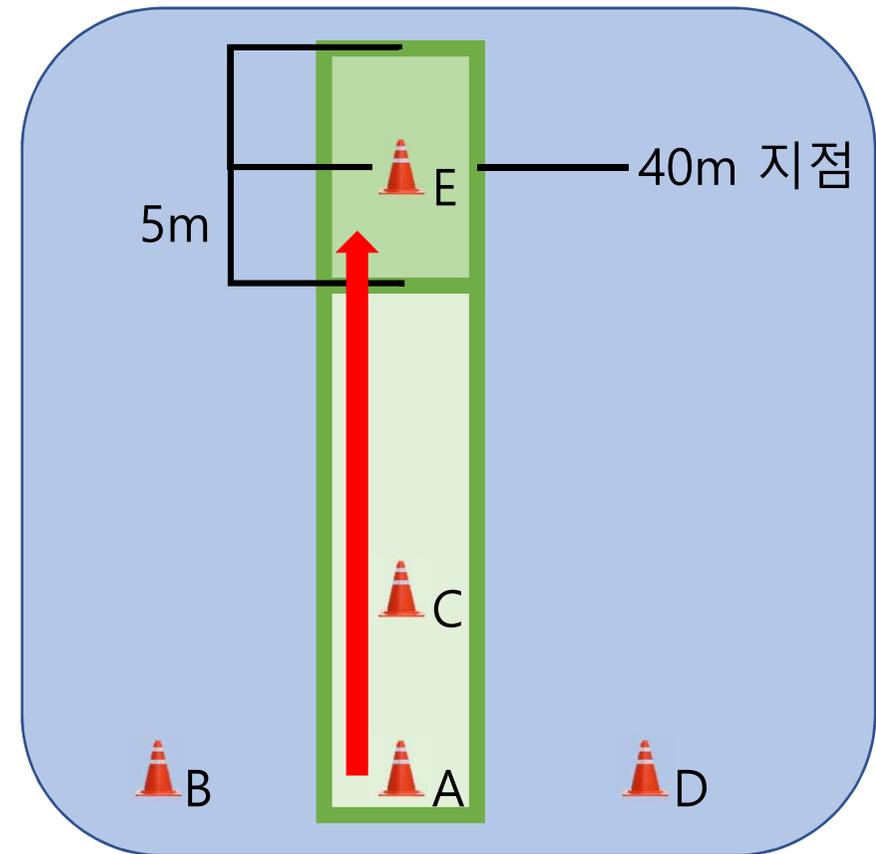


▶▶ 직진 및 후진 수평비행



• 직진 및 후진 수평비행 평가기준

- 호버링 위치(A)에서 E지점까지 40m 직진 후 정지
- ※ 직진비행 시, E지점 전/후 5m 이내 영역에 정지할 것
- 호버링 위치(A)까지 후진비행 후 정지
- 속도를 일정하게 유지할 것(기동 중 정지 등이 없을 것)
- 기동 중 고도 및 위치 이탈 없을 것
(고도 : 상하 0.5m, 위치 : 기체 중심축 반경 1m)

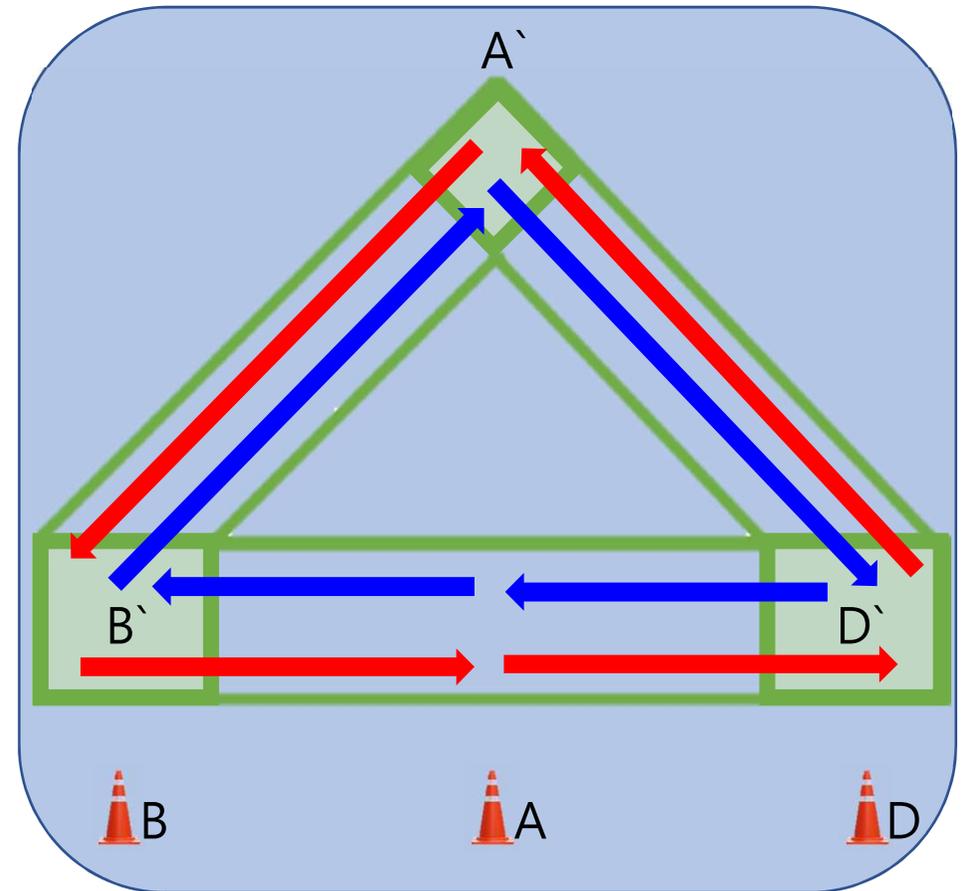


▶▶ 삼각비행



삼각비행 평가기준

- 호버링 위치(A)에서 B지점(D지점)까지 수평 비행 후 호버링 (B'지점(D'지점) 영역에 기체가 위치)
- A'지점(기준 고도+수직 7.5m)까지 45도 대각선 방향 상승비행 후 호버링 (A'지점 영역에 기체가 위치)
- D'지점(B'지점)의 기준고도까지 45도 대각선 방향 하강비행 후 호버링 (D'지점(B'지점) 영역에 기체가 위치)
- 호버링 위치(A)로 수평비행하여 복귀
- 속도를 일정하게 유지할 것(기동 중 정지 등이 없을 것)
- 기동 중 고도 및 위치 이탈 없을 것
(고도 : 상하 0.5m, 위치 : 기체 중심축 반경 1m)



▶▶ 원주비행



• 원주비행 평가기준

- 최초 이륙지점으로 이동하여 기수를 좌(우)로 90도 돌려 호버링 후 반경 7.5m(A지점 기준)로 원주비행

※ B' -> C' -> D' -> 이륙지점 또는 D' -> C' -> B' -> 이륙지점 순서로 비행하여 B',C',D' 영역을 반드시 통과할 것

- 이륙지점에 도착하여 호버링 후 기수방향을 전방으로 돌려 호버링

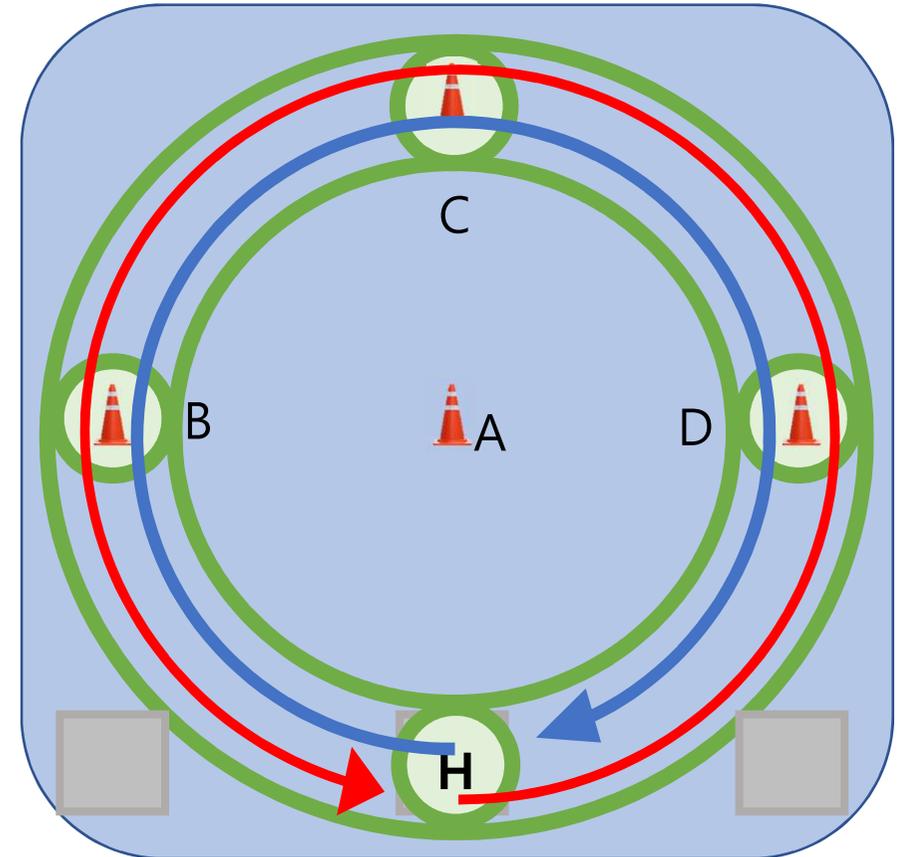
- 속도를 일정하게 유지할 것(기동 중 정지 등이 없을 것)

- 기동 중 고도 및 위치 이탈 없을 것

(고도 : 상하 0.5m, 위치 : 기체 중심축 반경 1m)

- 진행방향과 기수방향 일치 및 유지

(호버링 위치 기준 B,D지점 90도, C지점 180도)



▶▶ 비상조작



· 비상조작 평가기준

- 기준고도에서 2m이상 상승 후 호버링

※ H` 지점 (기준고도 + 2m) 이상 상승

- "비상" 구호에 따라 비상착륙장으로 하강한 후 비상 착륙장 기준 고도 1m 이내에 잠시 정지하여 위치 수정 후 착륙

※ 2m 상승 후 F 지점으로 일반기동의 1.5배 이상 속도로 착륙할 것

- 고도 상승 후 하강 시, 직선경로(최단경로)로 이동할 것

- 착륙 전 일시정지 시, 비상착륙장 기준 1m까지 인정

- 랜딩기어 기준, 비상착륙장 이탈이 없을 것

