

Open Lane: Position Test

ポジション=位置

MAN/PAY 1

目的

本試験は、車線の中心線に沿って指定されたホバリング位置、方向、高度の間で基本的な飛行操作を行い、リモートで操縦される航空機の制御を評価します。この試験は、操縦性やペイロードの機能性など、航空機の能力を測定するために使用することができます。また、この試験は、システム・インターフェースの練習や、資格認定に必要なリモート・パイロットの能力を評価するための繰り返し可能な訓練課題として使用することができます。

試験概要

パイロットはレーンと機体の視線の範囲内で、あるいはレーンに背を向けて、安全確保のために目視確認者 (V0) と共に目視外飛行 (BVLOS) を行うことを表現するために飛行する。航空機は、上昇、下降、ヨー、ピッチ、ロールを含む一連の基本的な飛行操作を行い、指定された位置と位置の間を移動する。

レーンの中心線に沿って、全方位パケットスタンド間の間隔 (S) を変化させながら方向性を決める。航空機は、各位置・方向・高度の 2 つのパケットに同時に”整列”する。その後、機体はスタンドに面したプラットフォームの中央に着地し、半径 30cm の円内にシャーシや地面が接触する。1 回のトライアルには、指定された位置、方向、高度のすべてを 1 周し、合計 20 回の”整列”を正確に行なうことが含まれ、最大 100 点満点となる。

操縦の評価。

航空機は、指定されたパケツに”整列”するのに十分な時間停止し、内接する緑の円ができるだけ多く写した 1 枚の NO ZOOM”整列”画像を撮影する必要があります。この画像は”整列”が正しいかどうか、試験終了後に評価される。特定のパケツの画像を誤って複数枚撮影してしまった場合は、最初の画像のみを使用する。各”整列”画像は以下のように採点され、試行では最大 100 点とする。

- パケツの底の内側に緑色の輪が途切れることなく写っていれば 5 点。
- パケツの内側の底を囲む緑色の輪の一部が見えた場合、1 点。
- 円の一部が全く見えない場合、0 点。

ペイロードの機能性評価。

上記のように各パケットに整列した状態で、パイロットはその隙間を呼び出すこと。

中央の 5 つの視カーリングの向きを確認します。試行後、視カーリングを確認するために、さらに FULL ZOOM 画像を撮影することも可能です。視カーリングの隙間の向きを正しく識別するごとにを 1 点として、最大 100 点満点で評価する。

評価指標（優先度順）

- 完全性 = 故障が発生する前に実行された”整列”の数（最大 20”整列”）。
- スコア = 完全なトライアル中に蓄積された”整列”ポイントの合計（最大 100 ポイントまで）
- 効率=満点(100 点)のトライアル(20 回”整列”)の経過時間
- 平均視力=視力リングギャップを正しく認識できた数÷全 20 ターゲット。

レポート

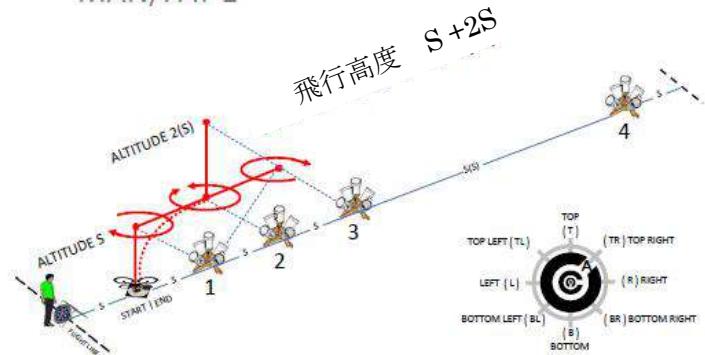
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +”整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 時間表示 +”整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

フォームの記入

- “整列”に成功したターゲットには識別子（緑色で表示）を丸で囲むか、失敗した場合は抹消線を入れてください。
- ギャップが正しく認識された場合はギャップ方向（青で表示）を丸で囲む。
- 装置、地面、安全囲いなどに接触した場合は、FAULT（赤で表示）に丸を付けてください。または、何らかの理由で機体がレーンから外れた場合。FAULT が発生した場合は、安全性を考慮して試験を終了します。

Open Lane: Position Test

MAN/PAY 1



整列		5	POINTS
部分的		1	POINTS
部分的		1	POINTS

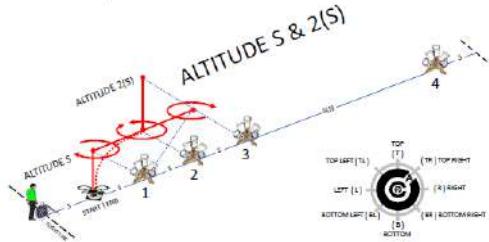
Robot Make: _____
Robot Model: _____
Robot Config: _____
Pilot Code : _____ VO Code: _____
Facility : _____
YYYY-MM-DD : _____
Time (2400): _____ Lane #: _____

レーン間隔	照明	風速	操縦者目視	TIME LIMIT
3m 5m 7m <input type="radio"/> m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	DAYLIGHT LIGHTED DARK 1000+ LUX 300+ LUX <1 LUX (CIRCLE ONE)	平均 瞬間最大 m/s m/s	目視 目視外 FACING LANE WITH BACK TO LANE SOME INTERFACE INTERFACE ONLY (OPTIONAL V.O.) (WITH V.O.) (CIRCLE ONE)	5 MIN 10 MIN MIN <input type="radio"/> min (CIRCLE ONE OR FILL IN)

OPEN LANE POSITION TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)					TARGETS VERSION 2020B			
スタートタイマー (撮影) :	:	各位置合せ画像のスコアに ○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL					TARGETS VERSION 2020B			
1 離陸してスタンド#1 上でホバリングし整列。	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	操縦スコア				
2 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R	TOTAL PONTS (MAX = 100)				
3 スタンド#1 上で左回りに 360 度回転し整列。	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	効率				
4 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)				
5 スタンド#1 上で右回りに 360 度回転し整列。	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	PASS (>__)				
6 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME				
7 スタンド#1 上で垂直に上昇し整列。 下方向に	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	PAY SCORE				
8 1枚、前方向に1枚の画像を撮影	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL	CORRECT GAPS (MAX = 100)				
9 スタンド#1 上で垂直に下降し整列。 下方向に	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	EFFICIENCY				
10 1枚、前方向に1枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)				
11 前進してスタンド#2 上で整列。 下方向に1枚、	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL	PASS (>__)				
12 前方向に1枚の画像を撮影	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME				
13 後進してスタンド#1 上で整列。 下方向に1枚、	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	PAY SCORE				
14 前方向に1枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R	CORRECT GAPS (MAX = 100)				
15 前進してスタンド#2 上で左回りに 180 度回転	2: 5pt 1pt Opt	IR	B	TL	L	BR	EFFICIENCY				
16 し整列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1C: 5pt 1pt Opt	BR	R	TL	L	BR	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)				
17 前進して着陸地点で右回りに 180 度回転し整	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T	PASS (>__)				
18 列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME				
19 円の中に着陸(足1本 or 複数本)2回カウント。	L: 5pt Opt	BL	R	TL	L	BL	PAY SCORE				
- P1 と P2 の両方が映る画像を1枚撮影する	L: 5pt Opt	L	BR	T	TL	B	CORRECT GAPS (MAX = 100)				
20 ストップタイマー (撮影) :	経過時間	MIN	SEC	TARGETS VERSION 2020B							

Open Lane: Position Test

MAN/PAY 1



OPEN LANE POSITION TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)				
スタートタイマー (撮影)	:	各位置合せ画像のスコアに ○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL				
1	離陸してスタンド#1上でホバリングし整列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L
2		2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R
3	スタンド#1上で左回りに360度回転し整列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L
4		2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R
5	スタンド#1上で右回りに360度回転し整列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L
6		2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R
7	スタンド#1上で垂直に上昇し整列。 下方向に 1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L
8		3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL
9	スタンド#1上で垂直に下降し整列。 下方向に 1枚、前方向に1枚の画像を撮影	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L
10		2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R
11	前進してスタンド#2上で整列。 下方向に1枚、 前方向に1枚の画像を撮影	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL
12		3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL
13	後進してスタンド#1上で整列。 下方向に1枚、 前方向に1枚の画像を撮影	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L
14		2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R
15	前進してスタンド#2上で左回りに180度回転し整 列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	7: 5pt 1pt Opt	IR	B	TL	L	BR
16		1C: 5pt 1pt Opt	BR	R	TL	L	BR
17	前進して着陸地点で右回りに180度回転し整 列。 下方向に1枚、前方向に1枚の画像を撮影	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T
18		1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR
19	円の中に着陸(1本または複数本)-2回カウン ト。 P1とP2の両方が映る画像を1枚撮影する	L: 5pt Opt	BL	R	TL	L	BL
20		L: 5pt Opt	L	BR	T	TL	B
スタートタイマー (撮影)	:	経過時間	MIN	SEC			

TARGETS VERSION 2020B

操縦スコア

TOTAL PONTS (MAX = 100)

効率

MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)

PASS (>__)

OR CIRCLE FAILURE
SAFETY SCORE TIME

PAY SCORE

CORRECT GAPS (MAX = 100)

EFFICIENCY

CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)

PASS (>__)

OR CIRCLE FAILURE
SAFETY SCORE TIME

Open Lane: Traverse Test

トラバース=横切る
MAN/PAY 2

目的

本試験は、指定された高度で横向きに飛行する操縦を行い、遠隔操縦機の操縦性を評価する。

車線の中心線に平行に、かつ、対象物の周囲に距離を置いて飛行する。この試験は、航空機の操縦性や積載物の機能性など、航空機の能力を測定するために使用することができます。また、この試験は、システム・インターフェースの練習や、資格認定に必要なりモート・パイロットの熟練度を評価するための繰り返し可能な訓練課題として使用することができます。

試験概要

パイロットはレーンと機体の視線の範囲内で操作するか、レーンに背を向けて、安全確保のために目視確認者 (V0) と共に目視外飛行 (BVLOS) を行うことを表現する。機体は指定された飛行経路に沿って左右に移動し、レーンの中心線と平行に、全方向パケットスタンドの間隔 (S) を変えながら飛行する。機体は飛行経路に沿って外向きのパケットにそれぞれ整列し、半径 30cm の円内に筐体が接地するように、スタンドに面したプラットフォームの中心に着地する。左方向へのトラバースと右方向へのトラバースを 1 回ずつを行い、その間に正確なランディングを行い、合計 20 回の”整列”で最大 100 点を獲得することができます。

操縦の評価。

航空機は、指定されたパケットに”整列”するのに十分な時間停止し、内接する緑の円ができるだけ多く写した 1 枚の NO ZOOM”整列”画像を撮影する必要があります。この画像は”整列”が正しいかどうか、試験終了後に評価される。特定のパケットの画像を誤って複数枚撮影してしまった場合は、最初の画像のみを使用する。各”整列”画像は以下のように採点され、試行では最大 100 点とする。

- パケットの底の内側に緑色の輪が途切れることなく写っていれば 5 点。
- パケットの内側の底を囲む緑色の輪の一部が見えた場合、1 点。
- 円の一部が全く見えない場合、0 点。

ペイロードの機能性評価。

上記のように各パケットに整列した状態で、パイロットはその隙間を呼び出すこと。

中央の 5 つの視力リングの向きを確認します。試行後、視力リングを確認するために、さらに FULL ZOOM 画像を撮影することも可能です。視力リングの隙間の向きを正しく識別するごとにを 1 点として、最大 100 点満点で評価する。

評価指標（優先度順）

- 完全性 = 障害が発生する前に実行された”整列”の数（最大 20”整列”）。

- スコア = 完全なトライアル中に蓄積された”整列”ポイントの合計（最大 100 ポイントまで）
- 効率=満点(100 点)のトライアル(20 回”整列”)の経過時間
- 平均視力=視力リングギャップを正しく認識できた数÷全 20 ターゲット。

レポート

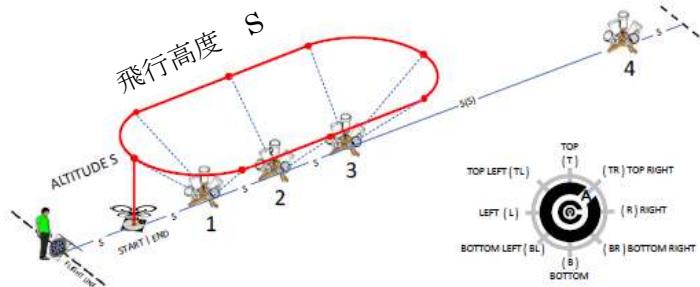
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 + ”整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック + ”整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

フォームの記入

- “整列”に成功したターゲットには識別子（緑色で表示）を丸で囲むか、失敗した場合は抹消線を入れてください。
- ギャップが正しく認識された場合はギャップ方向（青で表示）を丸で囲む。
- 装置、地面、安全囲いなどに接触した場合は、FAULT（赤で表示）に丸を付けてください。または、何らかの理由で機体がレーンから外れた場合。FAULT が発生した場合は、安全性を考慮して試験を終了します

Open Lane: Traverse Test

MAN/PAY 2



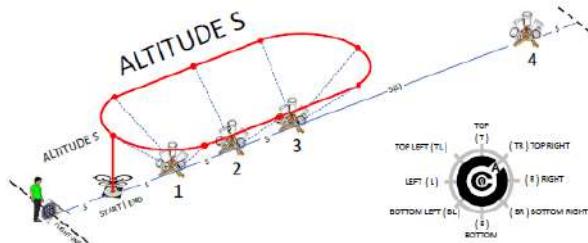
Robot Make: _____
 Robot Model: _____
 Robot Config: _____
 Pilot Code : _____ VO Code: _____
 Facility : _____
 YYYY-MM-DD : _____
 Time (2400): _____ Lane #: _____

レーン間隔 S	照明	風速	操縦者目視	TIME LIMIT
3m 5m 7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	DAYLIGHT 1000+ LUX (CIRCLE ONE)	LIGHTED 300+ LUX DARK < 1 LUX	平均 _____ m/s 瞬間最大 _____ m/s	5 MIN 10 MIN _____ MIN (CIRCLE ONE OR FILL IN)

OPEN LANE TRAVERSE TEST		操縦		PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)		TARGETS VERSION 2020B	
スタートタイマー (撮影) : :		各位置合せ画像のスコアに○		CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL			
1	離陸しプラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR B TR L BR	操縦スコア TOTAL PONTS (MAX = 100)			
2	スタンド#1の周りを 90° 左に回転して整列。	1B: 5pt 1pt Opt	R TL T BL B	効率 MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)			
3	左回りに移動させ、スタンド#2に整列。	2B: 5pt 1pt Opt	TL R TR L BR			PASS (> ____)	
4	左回りに移動させ、スタンド#3に整列。	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T			OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
5	スタンド#3の周りを 90° 左に回転して整列。	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR				
6	スタンド#3の周りを 90° 左に回転して整列。	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T				
7	左回りに移動させ、スタンド#2に整列。	2D: 5pt 1pt Opt	TR B TL B BL				
8	左回りに移動させ、スタンド#1に整列。	1D: 5pt 1pt Opt	B TL R BL T				
9	スタンド#1の周りを 90° 左に回転して整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR B TR L BR				
10	円内に1本以上の脚で着地する=5点	L: 5pt Opt	B TR L BL T				
反転方向							
11	離陸プラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR B TR L BR	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)			
12	スタンド#1の周りを 90° 右に回転して整列。	1D: 5pt 1pt Opt	B TL R BL T	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)			
13	右回りに移動させ、スタンド#2に整列。	2D: 5pt 1pt Opt	TR B TL B BL				
14	右回りに移動させ、スタンド#3に整列。	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T				
15	スタンド#3の周りを 90° 右に回転して整列。	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR				
16	スタンド#3の周りを 90° 右に回転して整列。	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T				
17	右回りに移動させ、スタンド#2に整列。	2B: 5pt 1pt Opt	TL R TR L BR				
18	右回りに移動させ、スタンド#1に整列。	1B: 5pt 1pt Opt	R TL T BL B				
19	スタンド#1の周りを 90° 右に回転して整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR B TR L BR				
20	円内に1本以上の脚で着地する=5点	L: 5pt Opt	B TR L BL T				
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間		MIN SEC			

Open Lane: Traverse Test

MAN/PAY 2



OPEN LANE TRAVERSE TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)					TARGETS VERSION 2020B			
スタートタイマー (撮影)	:	各位置合せ画像のスコアに○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL					TARGETS VERSION 2020B			
1 離陸プラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR	操縦スコア				
2 スタンド#1 の周りを 90° 左に回転して整列。	1B: 5pt 1pt Opt	R	TL	T	BL	B	TOTAL PONTS (MAX = 100)				
3 左回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2B: 5pt 1pt Opt	TL	R	TR	L	BR	効率				
4 左回りに移動させ、スタンド#3 に整列。	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)				
5 スタンド#3 の周りを 90° 左に回転して整列。	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR	PASS (>__)				
6 スタンド#3 の周りを 90° 左に回転して整列。	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T	OR CIRCLE FAILURE				
7 左回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2D: 5pt 1pt Opt	TR	B	TL	B	BL	SAFETY SCORE TIME				
8 左回りに移動させ、スタンド#1 に整列。	1D: 5pt 1pt Opt	B	TL	R	BL	T	PASS (>__)				
9 スタンド#1 の周りを 90° 左に回転して整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR	OR CIRCLE FAILURE				
10 円内に 1 本以上の脚で着地する=5 点	L: 5pt Opt	B	TR	L	BL	T	SAFETY SCORE TIME				
REVERSE DIRECTION											
11 離陸プラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR	PAY SCORE				
12 スタンド#1 の周りを 90° 右に回転して整列。	1D: 5pt 1pt Opt	B	TL	R	BL	T	CORRECT GAPS (MAX = 100)				
13 右回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2D: 5pt 1pt Opt	TR	B	TL	B	BL	EFFICIENCY				
14 右回りに移動させ、スタンド#3 に整列。	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)				
15 スタンド#3 の周りを 90° 右に回転して整列。	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR	PASS (>__)				
16 スタンド#3 の周りを 90° 右に回転して整列。	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T	OR CIRCLE FAILURE				
17 右回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2B: 5pt 1pt Opt	TL	R	TR	L	BR	SAFETY SCORE TIME				
18 右回りに移動させ、スタンド#1 に整列。	1B: 5pt 1pt Opt	R	TL	T	BL	B	PASS (>__)				
19 スタンド#1 の周りを 90° 右に回転して整列。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR	OR CIRCLE FAILURE				
20 円内に 1 本以上の脚で着地する=5 点	L: 5pt Opt	B	TR	L	BL	T	SAFETY SCORE TIME				
ストップタイマー (撮影)	:	経過時間	MIN		SEC						

Open Lane: Orbit Test

オービット＝周回軌道

MAN/PAY 3

目的

本試験は、指定された高度と半径から物体の 4 つの側面を識別するために、軌道上の飛行操作を用いた遠隔操縦航空機の制御を評価するものである。本試験は、対象物を識別するための操縦性やペイロードの機能性など、航空機の能力を測定するために使用することができます。また、この試験は、システム・インターフェースの練習や、資格認定に必要なリモート・パイロットの熟練度を評価するための繰り返し可能な訓練課題として使用することができます。

試験概要

パイロットはレーンと機体の視線の範囲内で、あるいはレーンに背を向けて、安全確保のために目視観測者 (V0) と共に目視外飛行 (BVLOS) を行うことを表現する。航空機は、全方向パケットスタンド間のスペーシング (S) を変化させたテストレーンにおいて、指定された半径と高度で対象物を周回する。機体は、下向きのパケットで軌道半径を、軌道中心にある 4 つの角度のついたパケットで軌道高度を確認しながら、アライメントを行う。機体は左回り、右回りと交互に周回し、1 周あたり 5 個のパケットで”整列”をとる。1 回の試験で 4 軌道、計 20 回のアライメントを行い、最大 100 ポイントを獲得することができます。そして、機体はスタンドに面したプラットフォームの中心に着地し、シャーシは半径 30cm の円内に接地する。

操縦の評価。

航空機は、指定されたパケツに”整列”するのに十分な時間停止し、内接する緑の円をできるだけ多く写した 1 枚の NO ZOOM”整列”画像を撮影する必要があります。この画像は”整列”が正しいかどうか、試験終了後に評価される。特定のパケツの画像を誤って複数枚撮影してしまった場合は、最初の画像のみを使用する。各”整列”画像は以下のように採点され、試行では最大 100 点とする。

- パケツの底の内側に緑色の輪が途切れることなく写っていれば 5 点。
- パケツの内側の底を囲む緑色の輪の一部が見えた場合、1 点。
- 円の一部が全く見えない場合、0 点。

ペイロードの機能性評価。

上記のように各パケットに整列した状態で、パイロットはその隙間を呼び出すこと。

中央の 5 つの視力リングの向きを確認します。試行後、視力リングを確認するために、さらに FULL ZOOM 画像を撮影することも可能です。視力リングの隙間の向きを正しく識別するごとにを 1 点として、最大 100 点満点で評価する。

評価指標（優先度順）

- 完全性 = 障害が発生する前に実行された”整列”の数（最大 20”整列”）。
- スコア = 完全なトライアル中に蓄積された”整列”ポイントの合計（最大 100 ポイントまで）
- 効率=満点(100 点)のトライアル(20 回”整列”)の経過時間
- 平均視力=視力リングギャップを正しく認識できた数÷全 20 ターゲット。

レポート

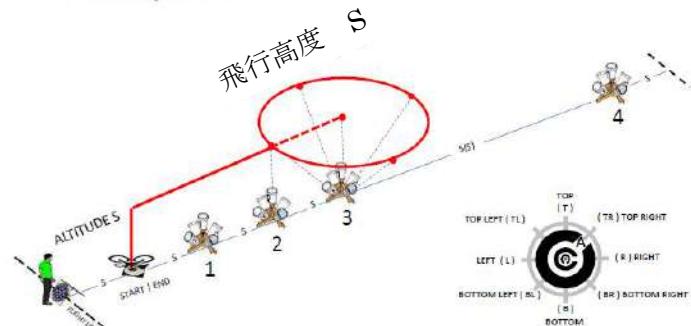
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +”整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック +”整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

フォームの記入

- “整列”に成功したターゲットには識別子（緑色で表示）を丸で囲むか、失敗した場合は抹消線を入れてください。
- ギャップが正しく認識された場合はギャップ方向（青で表示）を丸で囲む。
- 装置、地面、安全帯などに接触した場合は、FAULT（赤で表示）に丸を付けてください。または、何らかの理由で機体がローンから外れた場合。FAULT が発生した場合は、安全性を考慮して試験を終了します

Open Lane: Orbit Test

MAN/PAY 3



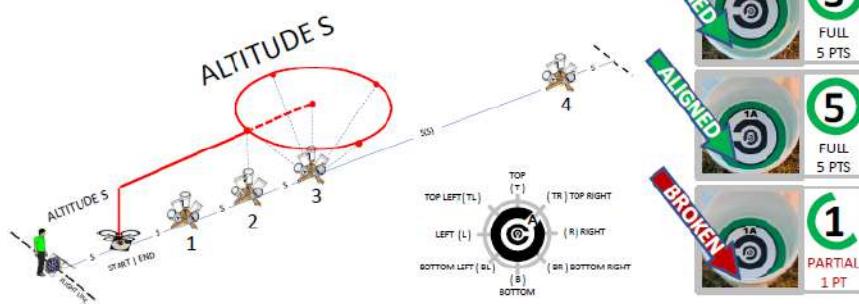
Robot Make: _____
 Robot Model: _____
 Robot Config: _____
 Pilot Code : _____ VO Code: _____
 Facility : _____
 YYYY-MM-DD : _____
 Time (2400): _____ Lane #: _____

レーン間隔 S	照明	風速	操縦者目視	TIME LIMIT
3m 5m 7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	DAYLIGHT 1000+ LUX LIGHTED 300+ LUX (CIRCLE ONE)	DARK <1 LUX	平均 瞬間最大 m/s m/s	5 MIN 10 MIN _____ MIN (CIRCLE ONE OR FILL IN)

OPEN LANE ORBIT TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)					TARGETS VERSION 2020B	
スタートタイマー (撮影) :	:	各位置合せ画像のスコアに ○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL					TARGETS VERSION 2020B	
1 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL T BR R TL	操縦スコア	TOTAL PONTS (MAX = 100)					
2 パケット3Aに"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR T TL R BL	効率	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)					
3 左に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T	PASS (> ____)	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					
4 左に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR	PAY SCORE	CORRECT GAPS (MAX = 100)					
5 左に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T	EFFICIENCY	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)					
6 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL T BR R TL	PASS (> ____)	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					
7 パケット3Aに"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR T TL R BL	PAY SCORE	CORRECT GAPS (MAX = 100)					
8 右に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T	EFFICIENCY	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)					
9 右に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR	PASS (> ____)	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					
10 右に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T	PAY SCORE	CORRECT GAPS (MAX = 100)					
11 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL T BR R TL	EFFICIENCY	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)					
12 パケット3Aに"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR T TL R BL	PASS (> ____)	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					
13 左に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T	PAY SCORE	CORRECT GAPS (MAX = 100)					
14 左に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR	EFFICIENCY	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)					
15 左に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T	PASS (> ____)	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					
16 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL T BR R TL	PAY SCORE	CORRECT GAPS (MAX = 100)					
17 パケット3Aに"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR T TL R BL	EFFICIENCY	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)					
18 右に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T	PASS (> ____)	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					
19 右に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR	PAY SCORE	CORRECT GAPS (MAX = 100)					
20 右に90°スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T	EFFICIENCY	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)					
ストップタイマー (撮影) :	:	経過時間	MIN SEC	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME					

Open Lane: Orbit Test

MAN/PAY 3



OPEN LANE ORBIT TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)					TARGETS VERSION 2020B	
スタートタイマー (撮影) :	:	各位置合せ画像のスコアに ○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL					操縦スコア	
1 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェック	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL	TOTAL PONTS (MAX = 100)		
2 パケット 3A に"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL	効率		
3 左に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)		
4 左に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR	PASS (>__)		
5 左に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T	OR CIRCLE FAILURE		
6 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL	SAFETY SCORE TIME		
7 パケット 3A に"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL	PAYSCORE		
8 右に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T	CORRECT GAPS (MAX = 100)		
9 右に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR	EFFICIENCY		
10 右に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)		
11 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL	PASS (>__)		
12 パケット 3A に"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL	OR CIRCLE FAILURE		
13 左に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T	SAFETY SCORE TIME		
14 左に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR			
15 左に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T			
16 高度 "S"でスタンド#2上に"整列"し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL			
17 パケット 3A に"整列"し高度 "S"を確認する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL			
18 右に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T			
19 右に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR			
20 右に 90° スタンド#3を中心回って"整列"する	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T			
ストップタイマー (撮影) :	:	経過時間	MIN	SEC					

Open Lane: Inspect Test

インスペクト=検査

MAN/PAY 4

目的

本試験は、自由飛行による遠隔操縦航空機の制御を評価し、任意の高度と離隔距離から対象物の 5 つの異なる方向性を検査する。本試験は、航空機の操縦性やペイロードの機能性など、航空機の能力を測定するために使用することができる。また、この試験は、システム・インターフェースの練習や、資格認定に必要なリモート・パイロットの熟練度を評価するための繰り返し可能な訓練課題として使用することができます。

試験概要

パイロットはレーンと機体の視線の範囲内で操作するか、レーンに背を向けて、安全確保のために目視確認者 (V0) と共に目視外飛行 (BVLOS) を行うことを表現する。航空機は指定高度以下を自由に飛行し、全方向パケットスタンド間の間隔 (S) を変化させた試験レーン内を指定された左方向と右方向に検査する。1 回の試験で 4 つの全方向パケットスタンドを 20 回”整列”し、最大 100 ポイントまで取得できる。その後、機体はスタンドに面したプラットフォームの中心に着地し、半径 30cm の円内にシャーシや地面が接触する。

操縦の評価。

航空機は、指定されたパケツに”整列”するのに十分な時間停止し、内接する緑の円をできるだけ多く写した 1 枚の NO ZOOM”整列”画像を撮影する必要があります。この画像は”整列”が正しいかどうか、試験終了後に評価される。特定のパケツの画像を誤って複数枚撮影してしまった場合は、最初の画像のみを使用する。各”整列”画像は以下のように採点され、試行では最大 100 点とする。

- パケツの底の内側に緑色の輪が途切れることなく写っていれば 5 点。
- パケツの内側の底を囲む緑色の輪の一部が見えた場合、1 点。
- 円の一部が全く見えない場合、0 点。

ペイロードの機能性評価。

上記のように各パケットに整列した状態で、パイロットはその隙間を呼び出すこと。
中央の 5 つの視カーリングの向きを確認します。試行後、視カーリングを確認するために、さらに FULL ZOOM 画像を撮影することも可能です。視カーリングの隙間の向きを正しく識別するごとに
を 1 点として、最大 100 点満点で評価する。

評価指標（優先度順）

- 完全性 = 障害が発生する前に実行された”整列”の数（最大 20”整列”）。
- スコア = 完全なトライアル中に蓄積された”整列”ポイントの合計（最大 100 ポイントまで）
- 効率=満点(100 点)のトライアル(20 回”整列”)の経過時間
- 平均視力=視力リングギャップを正しく認識できた数÷全 20 ターゲット。

レポート

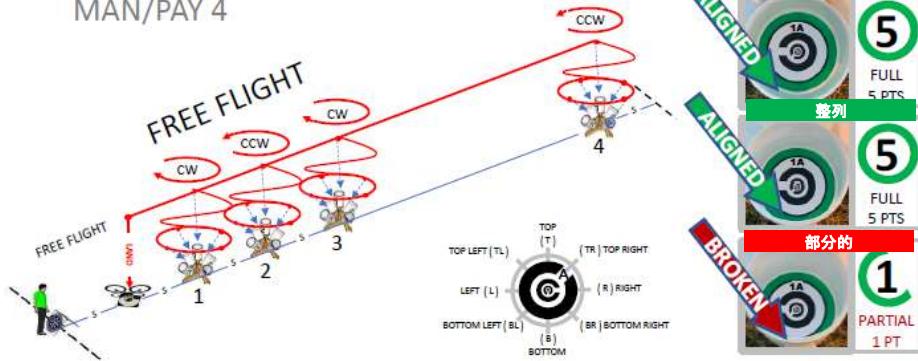
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +”整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック +”整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

フォームの記入

- “整列”に成功したターゲットには識別子（緑色で表示）を丸で囲むか、失敗した場合は抹消線を入れてください。
- ギャップが正しく認識された場合はギャップ方向（青で表示）を丸で囲む。
- 装置、地面、安全囲いなどに接触した場合は、FAULT（赤で表示）に丸を付けてください。または、何らかの理由で機体がレーンから外れた場合。FAULT が発生した場合は、安全性を考慮して試験を終了します

Open Lane: Inspect Test

MAN/PAY 4



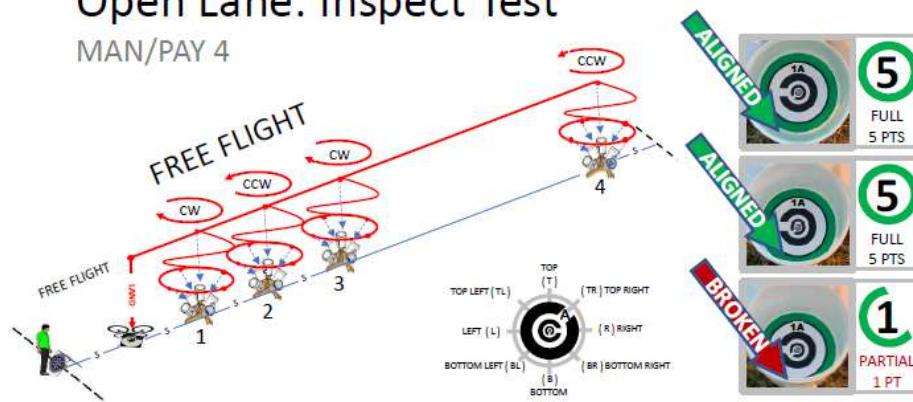
Robot Make: _____
 Robot Model: _____
 Robot Config: _____
 Pilot Code: _____ VO Code: _____
 Facility: _____
 YYYY-MM-DD: _____
 Time (2400): _____ Lane #: _____

レーン間隔 S	照明	風速	操縦者目視	TIME LIMIT
3m 5m 7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	DAYLIGHT 1000+ LUX (CIRCLE ONE)	LIGHTED 300+ LUX DARK < 1 LUX	平均 m/s 瞬間最大 m/s	5 MIN 10 MIN (CIRCLE ONE OR FILL IN)

OPEN LANE INSPECT TEST		MANEUVERING (MAN)	PAYOUT FUNCTIONALITY (PAY)	TARGETS VERSION 2020B
スタートタイマー (撮影) : :		各位置合せ画像のスコアに○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL	
1	スタンド#1に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	1: 5pt 1pt Opt	T BL R BR L	操縦スコア TOTAL PONTS (MAX = 100)
2	後方へ自由に飛行し整列する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR B TR L BR	
3	左回りに90°自由に飛行し整列する。	1B: 5pt 1pt Opt	R TL T BL B	
4	左回りに90°自由に飛行し整列する。	1C: 5pt 1pt Opt	BR R TL L BR	効率 MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)
5	左回りに90°自由に飛行し整列する。	1D: 5pt 1pt Opt	B TL R BL T	
6	スタンド#2に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	2: 5pt 1pt Opt	BL T BR R TL	
7	後方へ自由に飛行し整列する。	2A: 5pt 1pt Opt	L BR T TL R	
8	右回りに90°自由に飛行し整列する。	2D: 5pt 1pt Opt	TR B TL B BL	
9	右回りに90°自由に飛行し整列する。	2C: 5pt 1pt Opt	T BL R TL B	
10	右回りに90°自由に飛行し整列する。	2B: 5pt 1pt Opt	TL R TR L BR	
11	スタンド#3に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	3: 5pt 1pt Opt	R TL B BL R	
12	後方へ自由に飛行し整列する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR T TL R BL	
13	左回りに90°自由に飛行し整列する。	3B: 5pt 1pt Opt	B TR R BL T	
14	左回りに90°自由に飛行し整列する。	3C: 5pt 1pt Opt	BL R BL T BR	
15	左回りに90°自由に飛行し整列する。	3D: 5pt 1pt Opt	L TL R BR T	
16	スタンド#4に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	4: 5pt 1pt Opt	TL B TR R BR	PASS (> ____)
17	後方へ自由に飛行し整列する。	4A: 5pt 1pt Opt	T BL B TR L	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
18	右回りに90°自由に飛行し整列する。	4D: 5pt 1pt Opt	BR B TL B TR	
19	右回りに90°自由に飛行し整列する。	4C: 5pt 1pt Opt	R BL T TR B	
20	右回りに90°自由に飛行し整列する。	4B: 5pt 1pt Opt	TR L BL R TL	
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間	MIN SEC	

Open Lane: Inspect Test

MAN/PAY 4



OPEN LANE INSPECT TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)					TARGETS VERSION 2020B	
スタートタイマー (撮影) : :		各位置合せ画像のスコアに○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL					操縦スコア TOTAL PONTS (MAX = 100)	
1	スタンド#1に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	1: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	BR	L	操縦スコア TOTAL PONTS (MAX = 100)	
2	後方へ自由に飛行し整列する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR	効率 MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)	
3	左回りに90°自由に飛行し整列する。	1B: 5pt 1pt Opt	R	TL	T	BL	B	PASS (>__)	
4	左回りに90°自由に飛行し整列する。	1C: 5pt 1pt Opt	BR	R	TL	L	BR	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
5	左回りに90°自由に飛行し整列する。	1D: 5pt 1pt Opt	B	TL	R	BL	T	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)	
6	スタンド#2に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	2: 5pt 1pt Opt	BL	T	BR	R	TL	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
7	後方へ自由に飛行し整列する。	2A: 5pt 1pt Opt	L	BR	T	TL	R	PASS (>__)	
8	右回りに90°自由に飛行し整列する。	2D: 5pt 1pt Opt	TR	B	TL	B	BL	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
9	右回りに90°自由に飛行し整列する。	2C: 5pt 1pt Opt	T	BL	R	TL	B	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)	
10	右回りに90°自由に飛行し整列する。	2B: 5pt 1pt Opt	TL	R	TR	L	BR	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
11	スタンド#3に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	3: 5pt 1pt Opt	R	TL	B	BL	R	PASS (>__)	
12	後方へ自由に飛行し整列する。	3A: 5pt 1pt Opt	BR	T	TL	R	BL	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
13	左回りに90°自由に飛行し整列する。	3B: 5pt 1pt Opt	B	TR	R	BL	T	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)	
14	左回りに90°自由に飛行し整列する。	3C: 5pt 1pt Opt	BL	R	BL	T	BR	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
15	左回りに90°自由に飛行し整列する。	3D: 5pt 1pt Opt	L	TL	R	BR	T	PASS (>__)	
16	スタンド#4に任意の高度でホバリングし、"整列"する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
17	後方へ自由に飛行し整列する。	4A: 5pt 1pt Opt	T	BL	B	TR	L	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)	
18	右回りに90°自由に飛行し整列する。	4D: 5pt 1pt Opt	BR	B	TL	B	TR	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
19	右回りに90°自由に飛行し整列する。	4C: 5pt 1pt Opt	R	BL	T	TR	B	PASS (>__)	
20	右回りに90°自由に飛行し整列する。	4B: 5pt 1pt Opt	TR	L	BL	R	TL	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間	MIN		SEC				

Open Lane: Recon Test

リーコン=偵察
MAN/PAY 5

目的

本試験は、車線中心線上の物体に対して、指定されたホバリング位置、方向、高度の間で加速、減速を伴う直線飛行演習を行い、遠隔操縦航空機の制御を評価するものです。この試験は、操縦性やペイロードの機能性など、航空機の能力を測定するために使用することができます。このテストは、システムインターフェイスを練習し、資格認定に必要なリモートパイロットの熟練度を評価するための繰り返し可能なトレーニングタスクとしても使用できます。

試験概要

パイロットはレーンと機体の視線の範囲内で、あるいはレーンに背を向けて、安全確保のために目視確認者 (V0) と共に目視外飛行 (BVLOS) を行う。機体は、全方向パケットスタンド間の 間隔 (S) が可変のテスストレーンの中心線上を持続可能な速度で直進し、水平飛行する。機体はレーンの両端にあるパケットと着地点で整列させる。1回の試験でレーンを 5 周 (10m) し、合計 80 (S) の距離を飛行します。機体はスタンドに面したプラットフォームの中央に着地し、半径 30cm の円内にシャーシや地面が接触する。

操縦の評価。

機体は、指定されたパケットに”整列”するのに十分な時間停止し、内接する緑の円をできるだけ多く写した 1 枚の NO ZOOM”整列”画像を撮影する必要があります。この画像は”整列”が正しいかどうか、試験終了後に評価される。特定のパケットの画像を誤って複数枚撮影してしまった場合は、最初の画像のみを使用する。各”整列”画像は以下のように採点され、試行では最大 100 点とする。

- パケットの底の内側に緑色の輪が途切れることなく写っていれば 5 点。
- パケットの内側の底を囲む緑色の輪の一部が見えた場合、1 点。
- 円の一部が全く見えない場合、0 点。

ペイロードの機能性評価。

上記のように各パケットに整列した状態で、パイロットはその隙間を呼び出すこと。
中央の 5 つの視カーリングの向きを確認します。試行後、視カーリングを確認するために、さらに FULL ZOOM 画像を撮影することも可能です。視カーリングの隙間の向きを正しく識別するごとに
を 1 点として、最大 100 点満点で評価する。

評価指標（優先度順）

- 完全性 = 障害が発生する前に実行された”整列”の数（最大 20”整列”）。
- スコア = 完全なトライアル中に蓄積された”整列”ポイントの合計（最大 100 ポイントまで）
- 効率=満点(100 点)のトライアル(20 回”整列”)の経過時間
- 平均視力=視力リングギャップを正しく認識できた数÷全 20 ターゲット。

レポート

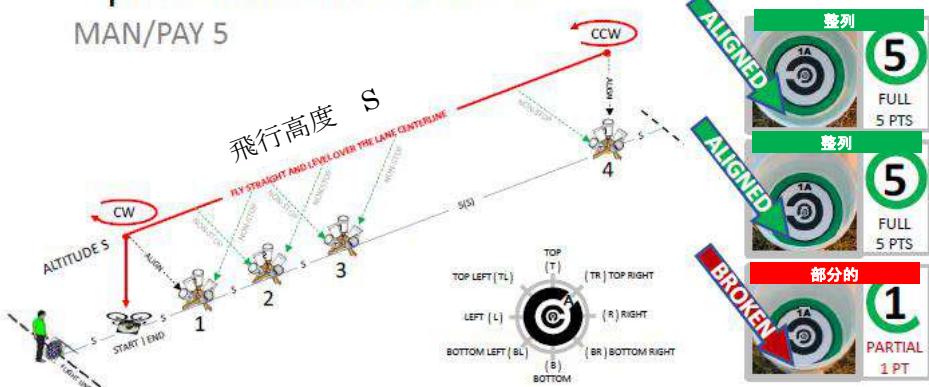
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 + ”整列” 20 枚 + 着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック + ”整列” 20 枚 + ターゲット 20 枚 + 着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

フォームの記入

- “整列”に成功したターゲットには識別子（緑色で表示）を丸で囲むか、失敗した場合は抹消線を入れてください。
- ギャップが正しく認識された場合はギャップ方向（青で表示）を丸で囲む。
- 装置、地面、安全圏などに接触した場合は、FAULT（赤で表示）に丸を付けてください。または、何らかの理由で機体がレーンから外れた場合。FAULT が発生した場合は、安全性を考慮して試験を終了します

Open Lane: Recon Test

MAN/PAY 5



Robot Make: _____
 Robot Model: _____
 Robot Config: _____
 Pilot Code : _____ VO Code: _____
 Facility : _____
 YYYY-MM-DD : _____
 Time (2400): _____ Lane #: _____

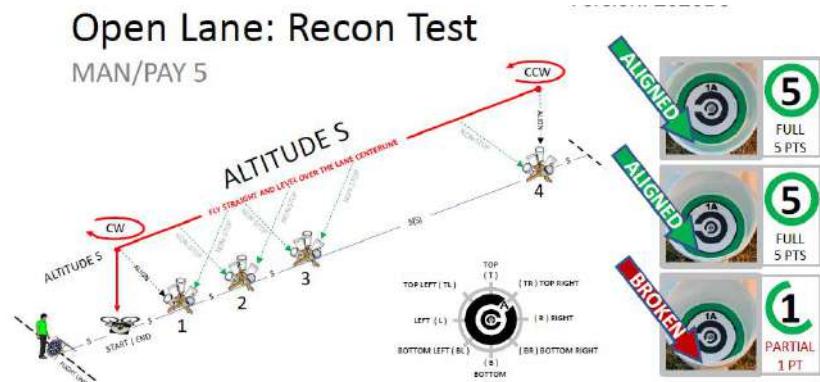
レーン間隔 S	照明	風速	操縦者目視	TIME LIMIT
3m 5m 7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	DAYLIGHT 1000+ LUX (CIRCLE ONE)	LIGHTED 300+ LUX DARK < 1 LUX	平均 _____ m/s 瞬間最大 _____ m/s	5 MIN 10 MIN _____ MIN (CIRCLE ONE OR FILL IN)

OPEN LANE RECON TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)				
スタートタイマー (撮影)	: : : :	各位置合せ画像のスコアに○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL				
1	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR
2	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	BR	TR	BL	L	TL
3	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T
4	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR
5	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR
6	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	BR	TR	BL	L	TL
7	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T
8	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR
9	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR
10	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	BR	TR	BL	L	TL
11	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T
12	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR
13	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR
14	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	BR	TR	BL	L	TL
15	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T
16	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR
17	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR
18	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	BR	TR	BL	L	TL
19	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T
20	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR
ストップタイマー (撮影)	: : : :	経過時間	MIN	SEC			

TARGETS VERSION 2020B							
操縦スコア							TOTAL PONTS (MAX = 100)
効率							MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)
PASS (> ____)							OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
PAY SCORE							CORRECT GAPS (MAX = 100)
EFFICIENCY							CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)
PASS (> ____)							OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME

Open Lane: Recon Test

MAN/PAY 5



OPEN LANE RECON TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)					TARGETS VERSION 2020B	
			CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL						
スタートタイマー (撮影) : :		各位置合せ画像のスコアに○							
1	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR	操縦スコア TOTAL PONTS (MAX = 100)	
2	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	<u>BR</u>	<u>TR</u>	<u>BL</u>	<u>L</u>	<u>TL</u>		
3	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T		
4	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR		
5	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR	効率 MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)	
6	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	<u>BR</u>	<u>TR</u>	<u>BL</u>	<u>L</u>	<u>TL</u>		
7	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T		
8	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR		
9	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR	PASS (>__) OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
10	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	<u>BR</u>	<u>TR</u>	<u>BL</u>	<u>L</u>	<u>TL</u>		
11	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T		
12	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR		
13	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)	
14	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	<u>BR</u>	<u>TR</u>	<u>BL</u>	<u>L</u>	<u>TL</u>		
15	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T		
16	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR		
17	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt Opt	TL	B	TR	R	BR	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
18	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt Opt	<u>BR</u>	<u>TR</u>	<u>BL</u>	<u>L</u>	<u>TL</u>		
19	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt Opt	B	TR	L	BL	T		
20	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt Opt	TR	B	TR	L	BR		
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間		MIN		SEC			

車両検査

TRAINING SCENARIO



車両検査

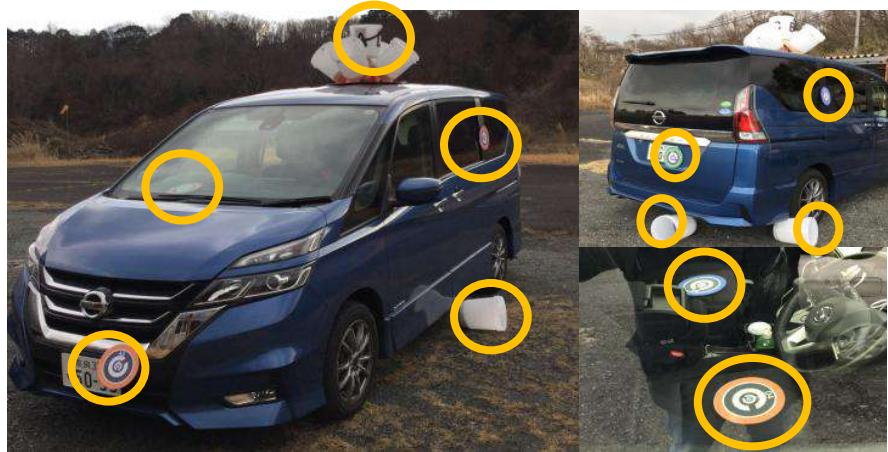
TRAINING SCENARIO



Robot Make:		
Robot Model:		
Robot Config:		
Pilot Code :		VO Code: :
Facility :		
YYYY-MM-DD :		
Time (2400):		Lane #:

場所	照明			風速		操縱者目視		TIME LIMIT		
	DAYLIGHT 1000+ LUX	LIGHTED 300+ LUX	DARK <1 LUX	平均	瞬間最大	目視 WITH SOME INTERFACE	目視外 INTERFACE ONLY WITH V.O.	10 MIN	20 MIN	— MIN
(CIRCLE ONE OR FILL IN)	(CIRCLE ONE)			m/s	m/s	(CIRCLE ONE)	(CIRCLE ONE)	(CIRCLE ONE OR FILL IN)	(CIRCLE ONE OR FILL IN)	

車両検査



SCENARIO VEHICLE INSPECTION		FORMS ANSWER KEY VERSION 2020B						SOURCE
CAPTURE IMAGE OF CLOCK – LAUNCH FROM PLATFORM		CIRCLE WHEN ALIGNED		CIRCLE RING GAP DIRECTION WHEN CORRECT				PILOT (CIRCLE ONE) IMAGES
0	ROOF OMNI STAND – INSIDE TOP BUCKET NUMBER Identify Acuity or Disk Insert to Determine if Inspection is Needed	#	# _____					
1	フロント- ルーフトップ 傾斜パケット A		A1	T	BL	R	BR	L
2	フロント- 車外 ナンバープレート		A2	TR	B	TR	L	BR
3	フロント- 車外 フロントガラス		A3	R	TL	T	BL	B
4	フロント- 車内 運転席ヘッドレス		A4	BR	R	TL	L	BR
5	フロント- 車内 助手席ヘッドレスト		A5	B	TL	R	BL	T
6	助手席側- ルーフトップ 傾斜パケット B		B1	BL	T	BR	R	TL
7	助手席側- 車外 (明るい)		B2	L	BR	T	TL	R
8	助手席側- 車体下 (暗い)		B3	TL	R	TR	L	BR
9	助手席側- 車内 助手席シート		B4	T	BL	R	TL	B
10	助手席側- 車内 後部シートヘッドレスト		B5	TR	B	TL	B	BL
11	リヤ- ルーフトップ 傾斜パケット C		C1	R	TL	B	BL	R
12	リヤ- 車外 ナンバープレート		C2	BR	T	TL	R	BL
13	リヤ- 車体下 (暗い)		C3	B	TR	R	BL	T
14	リヤ- 車内 後部シート後方		C4	BL	R	BL	T	BR
15	リヤ- 車内 後部床		C5	L	TL	R	BR	T
16	運転席側- ルーフトップ 傾斜パケット D		D1	TL	B	TR	R	BR
17	運転席側- 車外 (明るい)		D2	T	BL	B	TR	L
18	運転席側- 車体下 (暗い)		D3	TR	L	BL	R	TL
19	運転席側- 車内 助手席シート		D4	R	BL	T	TR	B
20	運転席側- 車内 後部シートヘッドレスト		D5	BR	B	TL	B	TR
LAND ON PLATFORM – CAPTURE IMAGE OF CLOCK – END OF TRIAL								
IF A FAULT OCCURS, STRIKE THROUGH THE ENTIRE TRIAL AND CIRCLE THE REASON: APPARATUS GROUND BOUNDARY SAFETY								
FAIL _____ PASS								