

# 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、航空機的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（VO）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、全方位バ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つのバケットに同時に”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、指定されたバケットに”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。特定のバ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。

- － バ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。
- － バ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。

上記のように各バ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ことによって 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

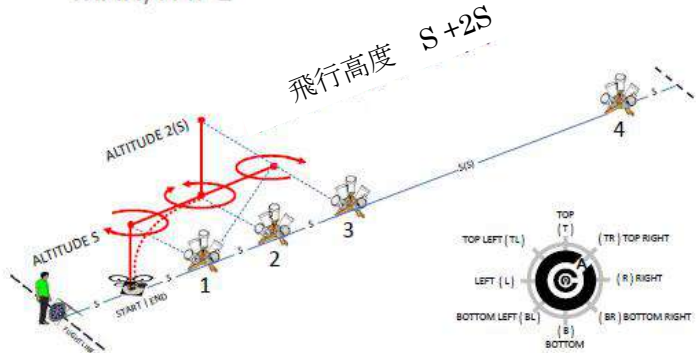
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +” 整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 時間表示+” 整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

#### 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



Robot Make: \_\_\_\_\_

Robot Model: \_\_\_\_\_

Robot Config: \_\_\_\_\_

Pilot Code : \_\_\_\_\_ VO Code : \_\_\_\_\_

Facility : \_\_\_\_\_

YYYY-MM-DD : \_\_\_\_\_

Time (2400): \_\_\_\_\_ Lane #: \_\_\_\_\_

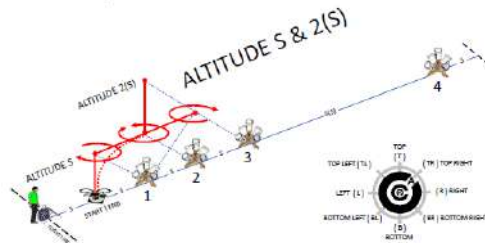
<p>レーン間隔</p> <p>3m 5m 7m</p> <p>_____ m</p> <p>(CIRCLE ONE OR FILL IN)</p>	<p>照明</p> <p>DAYLIGHT 1000+ LUX</p> <p>LIGHTED 300+ LUX</p> <p>DARK &lt;1 LUX</p> <p>(CIRCLE ONE)</p>	<p>風速</p> <p>平均 _____ m/s</p> <p>瞬間最大 _____ m/s</p>	<p>操縦者目視</p> <p>目視 目視外</p> <p>FACING LANE WITH SOME INTERFACE (OPTIONAL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

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					操縦スコア TOTAL PONTS (MAX = 100)
1	離陸してスタンド#1 上でホバリングし整列。	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	効率 MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)
2	下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	L	BR	T	TL	R	
3	スタンド#1 上で左回りに 360 度回転し整列。	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	PASS (>____)
4	下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	L	BR	T	TL	R	
5	スタンド#1 上で右回りに 360 度回転し整列。	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
6	下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	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: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	PAY SCORE CORRECT GAPS (MAX = 100)
8	1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	3A: 5pt 1pt 0pt	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: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	EFFICIENCY CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)
10	1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	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、	2: 5pt 1pt 0pt	BL	T	BR	R	TL	PASS (>____)
12	前方向に 1 枚の画像を撮影	3A: 5pt 1pt 0pt	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、	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
14	前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	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	7: 5pt 1pt 0pt	IR	B	IL	L	BR	PASS (>____)
16	し整列。下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を	1C: 5pt 1pt 0pt	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	L: 5pt 1pt 0pt	B	TR	L	BL	T	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
18	列。下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	1A: 5pt 1pt 0pt	TR	B	TR	L	BR	
19	円の中に着陸(足 1 本 or 複数本)2 回カウント。	L: 5pt 0pt	BL	R	TL	L	BL	PASS (>____)
20	- P1 と P2 の両方が映る画像を 1 枚撮影する	L: 5pt 0pt	L	BR	T	TL	B	
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間	MIN SEC					



# Open Lane: Position Test

MAN/PAY 1



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					
1	離陸してスタンド#1 上でホバリングし整列。	1: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	L	BR	T	TL	R	
3	スタンド#1 上で左回りに 360 度回転し整列。	1: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	L	BR	T	TL	R	
5	スタンド#1 上で右回りに 360 度回転し整列。	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)
6	下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	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: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	PASS (>__)
8	1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	3A: 5pt 1pt 0pt	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: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
10	1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	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、	2: 5pt 1pt 0pt	BL	T	BR	R	TL	PAY SCORE
12	前方向に 1 枚の画像を撮影	3A: 5pt 1pt 0pt	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、	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L	CORRECT GAPS (MAX = 100)
14	前方向に 1 枚の画像を撮影	2A: 5pt 1pt 0pt	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	7: 5pt 1pt 0pt	IR	B	TL	L	BR	EFFICIENCY
16	列。下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	1C: 5pt 1pt 0pt	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	L: 5pt 1pt 0pt	B	TR	L	BL	T	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)
18	列。下方向に 1 枚、前方向に 1 枚の画像を撮影	1A: 5pt 1pt 0pt	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	L: 5pt 0pt	BL	R	TL	L	BL	PASS (>__)
20	ト。P1 と P2 の両方が映る画像を 1 枚撮影する	L: 5pt 0pt	L	BR	T	TL	B	
ストップタイマー（撮影） : :		経過時間	MIN SEC					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（VO）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、全方向バ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バ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、指定されたバケットに”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。特定のバ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。

- － バ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。
- － バ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。

上記のように各バ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ことにより、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

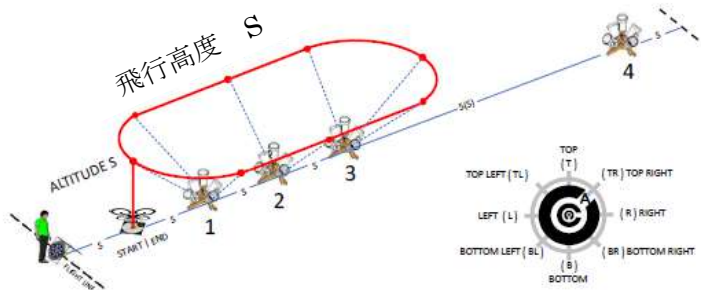
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +” 整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック+” 整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

## 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 #: \_\_\_\_\_

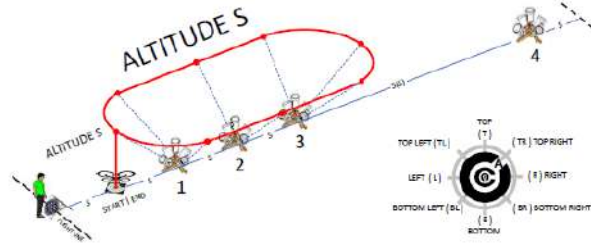
<b>レーン間隔 S</b> 3m 5m 7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	<b>照明</b> DAYLIGHT 1000+ LUX LIGHTED 300+ LUX DARK < 1 LUX (CIRCLE ONE)	<b>風速</b> 平均 : 瞬間最大 _____ m/s : _____ m/s	<b>操縦者目視</b> 目視 : 目視外 SOME INTERFACE OPTIONAL V.O. : INTERFACE ONLY WITH V.O. (CIRCLE ONE)	<b>TIME LIMIT</b> 5 MIN 10 MIN _____ MIN (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					操縦スコア	
1	離陸しプラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt 0pt	TR	B	TR	L	BR	TOTAL POINTS (MAX = 100)	
2	スタンド#1 の周りを 90° 左に回転して整列。	1B: 5pt 1pt 0pt	R	TL	T	BL	B	効率	
3	左回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2B: 5pt 1pt 0pt	TL	R	TR	L	BR	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)	
4	左回りに移動させ、スタンド#3 に整列。	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	PASS (>____)	
5	スタンド#3 の周りを 90° 左に回転して整列。	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR	OR CIRCLE FAILURE	
6	スタンド#3 の周りを 90° 左に回転して整列。	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T	SAFETY SCORE TIME	
7	左回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	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 0pt	TR	B	TR	L	BR		
10	円内に 1 本以上の脚で着地する=5 点	L: 5pt 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	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 0pt	TR	B	TR	L	BR		
20	円内に 1 本以上の脚で着地する=5 点	L: 5pt 0pt	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					
1	離陸プラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	R	TL	T	BL	B	
3	左回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2B: 5pt 1pt 0pt	TL	R	TR	L	BR	
4	左回りに移動させ、スタンド#3 に整列。	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	効率 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 0pt	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 0pt	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 0pt	TR	B	TL	B	BL	PASS (>___)
8	左回りに移動させ、スタンド#1 に整列。	1D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TR	B	TR	L	BR	
10	円内に 1 本以上の脚で着地する=5 点	L: 5pt 0pt	B	TR	L	BL	T	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME
REVERSE DIRECTION								
11	離陸プラットフォーム上で整列。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TL	R	BL	T	
13	右回りに移動させ、スタンド#2 に整列。	2D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	L	TL	R	BR	T	EFFICIENCY 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 0pt	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 0pt	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 0pt	TL	R	TR	L	BR	PASS (>___)
18	右回りに移動させ、スタンド#1 に整列。	1B: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TR	B	TR	L	BR	
20	円内に 1 本以上の脚で着地する=5 点	L: 5pt 0pt	B	TR	L	BL	T	OR CIRCLE FAILURE 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パ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、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（VO）と共に目視外飛行（BVLOS）を行うことを表現する。航空機は、全方向バ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、下向きのバケットで軌道半径を、軌道中心にある4つの角度のついたバ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個のバケットで”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、指定されたバケットに”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。特定のバ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。

- バ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。
- バ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。

### パイロードの機能性評価。

上記のように各バ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ことにより、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

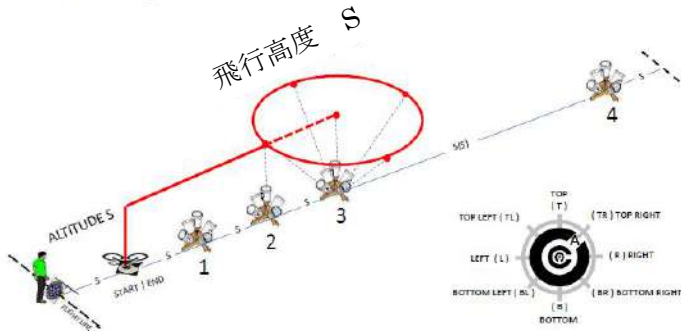
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +” 整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック+” 整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

#### 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: Orbit Test

MAN/PAY 3



Robot Make: \_\_\_\_\_

Robot Model: \_\_\_\_\_

Robot Config: \_\_\_\_\_

Pilot Code : \_\_\_\_\_ VO Code: : \_\_\_\_\_

Facility : \_\_\_\_\_

YYYY-MM-DD : \_\_\_\_\_

Time (2400): \_\_\_\_\_ Lane #: \_\_\_\_\_

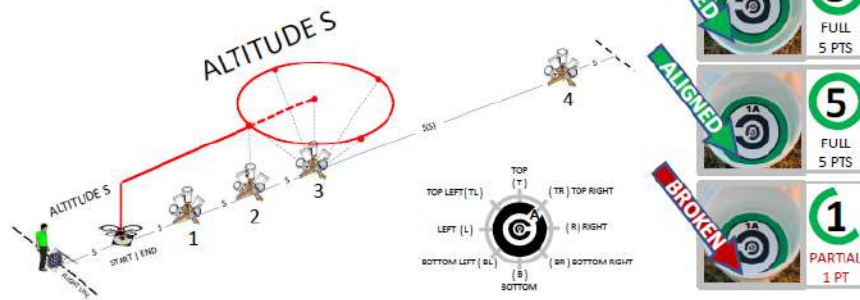
<b>レーン間隔 S</b> 3m    5m    7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	<b>照明</b> DAYLIGHT 1000+ LUX LIGHTED 300+ LUX DARK < 1 LUX (CIRCLE ONE)	<b>風速</b> 平均 _____ m/s 瞬間最大 _____ m/s	<b>操縦者目視</b> 目視 _____ 目視外 _____ SOME INTERFACE OPTIONAL V.O. INTERFACE ONLY WITH V.O. (CIRCLE ONE)	<b>TIME LIMIT</b> 5 MIN    10 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					操縦スコア	
1	高度 "S" でスタンド#2 上に" 整列" し、半径をチェックする。	2: 5pt 1pt 0pt	BL	T	BR	R	TL	TOTAL PONTS (MAX = 100)	
2	バケット 3A に" 整列" し高度 "S" を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL	効率	
3	左に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)	
4	左に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR	PASS (>____)	
5	左に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
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 0pt	BL	T	BR	R	TL	PAY SCORE	
7	バケット 3A に" 整列" し高度 "S" を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL	CORRECT GAPS (MAX = 100)	
8	右に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T	EFFICIENCY	
9	右に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
10	右に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	PASS (>____)	
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 0pt	BL	T	BR	R	TL	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
12	バケット 3A に" 整列" し高度 "S" を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL	PAY SCORE	
13	左に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	CORRECT GAPS (MAX = 100)	
14	左に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR	EFFICIENCY	
15	左に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)	
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 0pt	BL	T	BR	R	TL	PASS (>____)	
17	バケット 3A に" 整列" し高度 "S" を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL	OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	
18	右に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T	PAY SCORE	
19	右に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR	CORRECT GAPS (MAX = 100)	
20	右に 90° スタンド#3 を中心に回って" 整列" する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	EFFICIENCY	
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間	MIN SEC					PASS (>____)	
								OR CIRCLE FAILURE SAFETY SCORE TIME	



# Open Lane: Orbit Test

MAN/PAY 3



OPEN LANE   ORBIT 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	高度“S”でスタンド#2上に”整列”し、半径をチェック	2: 5pt 1pt 0pt	BL	T	BR	R	TL
2	ポケット 3A に”整列”し高度“S”を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL
3	左に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T
4	左に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR
5	左に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T
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 0pt	BL	T	BR	R	TL
7	ポケット 3A に”整列”し高度“S”を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL
8	右に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T
9	右に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR
10	右に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T
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 0pt	BL	T	BR	R	TL
12	ポケット 3A に”整列”し高度“S”を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL
13	左に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T
14	左に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR
15	左に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	BL	T	BR	R	TL
17	ポケット 3A に”整列”し高度“S”を確認する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL
18	右に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3D: 5pt 1pt 0pt	L	TL	R	BR	T
19	右に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR
20	右に 90° スタンド#3 を中心に回って”整列”する	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T
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: 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、航空機的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（VO）と共に目視外飛行（BVL0S）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、全方向バ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つの全方向バケットスタンドを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、指定されたバケットに”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。特定のバ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。

- － バ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。
- － バ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。

上記のように各バ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ことにより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

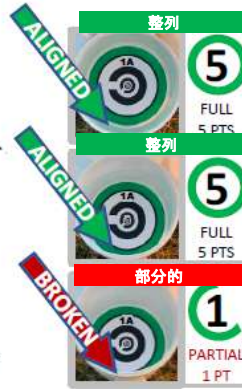
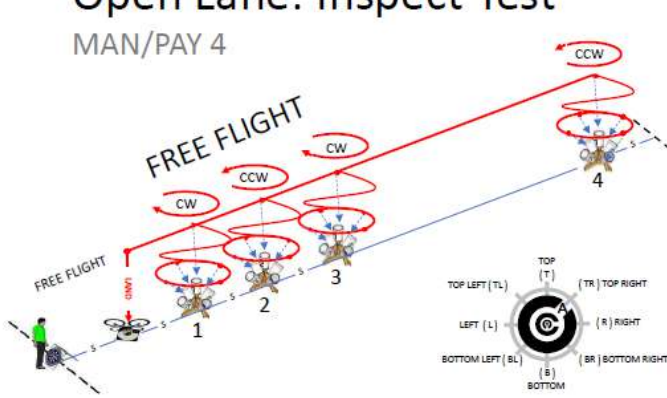
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +” 整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック+” 整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

#### 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 #: \_\_\_\_\_

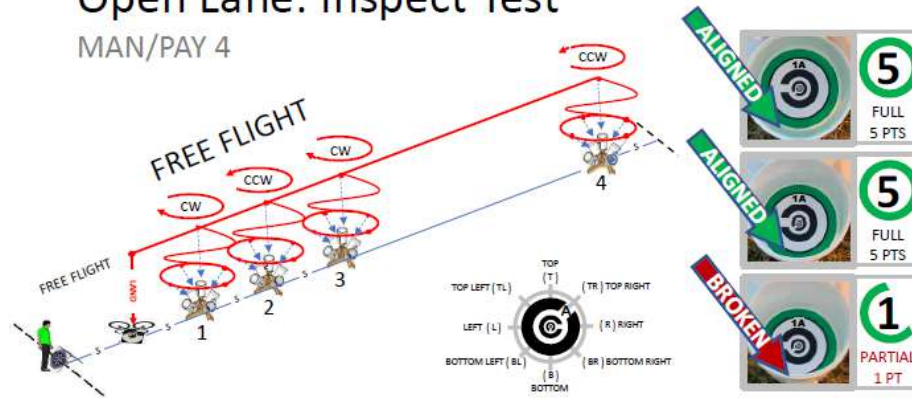
<b>レーン間隔 S</b> 3m 5m 7m _____ m (CIRCLE ONE OR FILL IN)	<b>照明</b> DAYLIGHT 1000+ LUX LIGHTED 300+ LUX DARK < 1 LUX (CIRCLE ONE)	<b>風速</b> 平均 瞬間最大 _____ m/s _____ m/s	<b>操縦者目視</b> 目視 目視外 SOME INTERFACE ONLY OPTIONAL V.O. WITH V.O. (CIRCLE ONE)	<b>TIME LIMIT</b> 5 MIN 10 MIN _____ MIN (CIRCLE ONE OR FILL IN)
--	---	---	---	--

OPEN LANE   INSPECT TEST		MANEUVERING (MAN)	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#1 に任意の高度でホバリングし、" 整列" する。	1: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	BR	L
2	後方へ自由に飛行し整列する。	1A: 5pt 1pt 0pt	TR	B	TR	L	BR
3	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	1B: 5pt 1pt 0pt	R	TL	T	BL	B
4	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	1C: 5pt 1pt 0pt	BR	R	TL	L	BR
5	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	1D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	BL	T	BR	R	TL
7	後方へ自由に飛行し整列する。	2A: 5pt 1pt 0pt	L	BR	T	TL	R
8	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	2D: 5pt 1pt 0pt	TR	B	TL	B	BL
9	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	2C: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	TL	B
10	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	2B: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	R	TL	B	BL	R
12	後方へ自由に飛行し整列する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL
13	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T
14	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR
15	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	3D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
17	後方へ自由に飛行し整列する。	4A: 5pt 1pt 0pt	T	BL	B	TR	L
18	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	4D: 5pt 1pt 0pt	BR	B	TL	B	TR
19	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	4C: 5pt 1pt 0pt	R	BL	T	TR	B
20	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	4B: 5pt 1pt 0pt	TR	L	BL	R	TL
ストップタイマー (撮影) : :		経過時間	MIN SEC				

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

# 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					
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 0pt	T	BL	R	BR	L	操縦スコア
2	後方へ自由に飛行し整列する。	1A: 5pt 1pt 0pt	TR	B	TR	L	BR	TOTAL PONTS (MAX = 100)
3	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	1B: 5pt 1pt 0pt	R	TL	T	BL	B	効率
4	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	1C: 5pt 1pt 0pt	BR	R	TL	L	BR	MAN SCORE / MINUTES (DECIMAL)
5	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	1D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	BL	T	BR	R	TL	PASS (>___)
7	後方へ自由に飛行し整列する。	2A: 5pt 1pt 0pt	L	BR	T	TL	R	OR CIRCLE FAILURE
8	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	2D: 5pt 1pt 0pt	TR	B	TL	B	BL	SAFETY SCORE TIME
9	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	2C: 5pt 1pt 0pt	T	BL	R	TL	B	
10	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	2B: 5pt 1pt 0pt	TL	R	TR	L	BR	PAY SCORE
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 0pt	R	TL	B	BL	R	CORRECT GAPS (MAX = 100)
12	後方へ自由に飛行し整列する。	3A: 5pt 1pt 0pt	BR	T	TL	R	BL	EFFICIENCY
13	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	3B: 5pt 1pt 0pt	B	TR	R	BL	T	CORRECT GAPS / MINUTES (DECIMAL)
14	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	3C: 5pt 1pt 0pt	BL	R	BL	T	BR	
15	左回りに 90° 自由に飛行し整列する。	3D: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR	OR CIRCLE FAILURE
17	後方へ自由に飛行し整列する。	4A: 5pt 1pt 0pt	T	BL	B	TR	L	SAFETY SCORE TIME
18	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	4D: 5pt 1pt 0pt	BR	B	TL	B	TR	
19	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	4C: 5pt 1pt 0pt	R	BL	T	TR	B	
20	右回りに 90° 自由に飛行し整列する。	4B: 5pt 1pt 0pt	TR	L	BL	R	TL	
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、航空機的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（VO）と共に目視外飛行（BVLOS）を行う。機体は、全方向バケットスタンド間の 間隔（S）が可変のテ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バ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、指定されたバケットに”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。特定のバ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。

- － バ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。
- － バ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。

上記のように各バ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ことにより、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

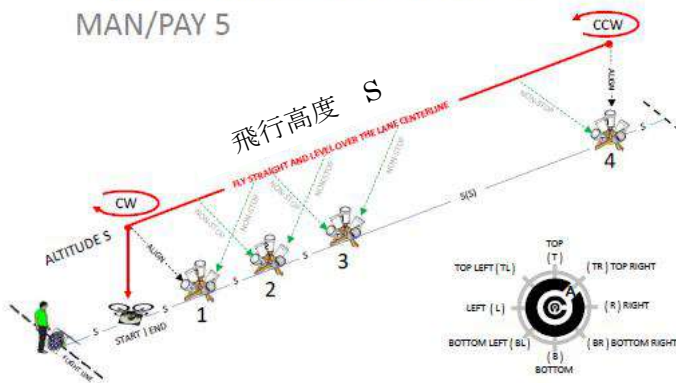
22 枚の画像（打ち上げ前 1 時間表示 +” 整列” 20 枚+着陸後 1 時間表示）、または 42 枚のペイロード機能画像（打ち上げ前 1 クロック+” 整列” 20 枚+ターゲット 20 枚+着陸後 1 時間表示）を使って、完全な試験を行った場合のフ全方向記入してください。

## 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: 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	DAYLIGHT 1000+ LUX	LIGHTED 300+ LUX	DARK <1 LUX	平均	瞬間最大	目視	目視外	5	10	
_____ m						m/s	m/s	SOME INTERFACE OPTIONAL V.O.	INTERFACE ONLY WITH V.O.	MIN	MIN	MIN
(CIRCLE ONE OR FILL IN)			(CIRCLE ONE)					(CIRCLE ONE)		(CIRCLE ONE OR FILL IN)		

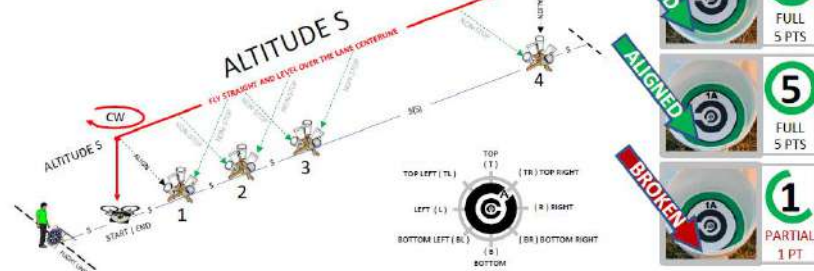
OPEN LANE   RECON TEST		操縦	PAYLOAD FUNCTIONALITY (PAY)				
スタートタイマー (撮影) : :		各位位置合せ画像のスコアに○	CIRCLE GAPS CORRECTLY IDENTIFIED BY THE PILOT DURING THE TRIAL				
1	スタンド#4の上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	4: 5pt 1pt 0pt	TL	B	TR	R	BR
2	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	BR	TR	BL	L	TL
3	着陸地点上までまっすぐ水平に飛び”整列”する。	L: 5pt 1pt 0pt	B	TR	L	BL	T
4	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
6	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
8	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
10	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
12	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
14	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
16	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
18	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
20	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 POINTS (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)				
スタートタイマー (撮影) : :		各位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 0pt	TL	B	TR	R	BR
2	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
4	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
6	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
8	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
10	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
12	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
14	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
16	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	TL	B	TR	R	BR
18	左方向に180°で回転して”整列”する。	7: 5pt 1pt 0pt	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 0pt	B	TR	L	BL	T
20	右方向に180°で回転して”整列”する。	1A: 5pt 1pt 0pt	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



# 車両検査

## TRAINING SCENARIO



Version: 2020B8

## 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

#### 操縦者目視

#### TIME LIMIT

DAYLIGHT  
1000+  
LUX

LIGHTED  
300+  
LUX

DARK  
< 1  
LUX

平均

瞬間最大

目視

目視外

10  
MIN

20  
MIN

\_\_\_\_\_  
MIN

(CIRCLE ONE OR FILL IN)

(CIRCLE ONE)

m/s

m/s

WITH SOME INTERFACE  
INTERFACE ONLY WITH V.O.  
(CIRCLE ONE)

(CIRCLE ONE OR FILL IN)

### SCENARIO | VEHICLE INSPECTION

### FORMS ANSWER KEY VERSION 2020B

CAPTURE IMAGE OF CLOCK – LAUNCH FROM PLATFORM		CIRCLE WHEN ALIGNED	CIRCLE RING GAP DIRECTION WHEN CORRECT				
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 傾斜バケット 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 傾斜バケット 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 傾斜バケット 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 傾斜バケット 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 |

### SOURCE

PILOT (CIRCLE ONE) IMAGES

### MAN SCORE (MAX=20)

CORRECT ALIGNMENTS OF 20

### RELIABILITY (%)

CORRECT ALIGNMENTS / ATTEMPTED  
X100

### EFFICIENCY (RATE)

CORRECT ALIGNMENTS / MINUTES

### PAY SCORE (MAX=100)

CORRECT GAPS

### AVERAGE ACUITY (GAPS)

CORRECT GAPS / CORRECT ALIGNMENTS

### EFFICIENCY (RATE)

CORRECT GAPS / MINUTES

WRITE MINIMUM SCORE  
(CIRCLE ONE)

FAIL PASS



## 車両検査



SCENARIO   VEHICLE INSPECTION		FORMS ANSWER KEY VERSION 2020B						
CAPTURE IMAGE OF CLOCK – LAUNCH FROM PLATFORM		CIRCLE WHEN ALIGNED	CIRCLE RING GAP DIRECTION WHEN CORRECT					
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 傾斜バケット 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 傾斜バケット 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 傾斜バケット 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 傾斜バケット 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								

SOURCE
PILOT (CIRCLE ONE) IMAGES
MAN SCORE (MAX=20)
CORRECT ALIGNMENTS OF 20
RELIABILITY (%)
CORRECT ALIGNMENTS / ATTEMPTED X100
EFFICIENCY (RATE)
CORRECT ALIGNMENTS / MINUTES
PAY SCORE (MAX=100)
CORRECT GAPS
AVERAGE ACUITY (GAPS)
CORRECT GAPS / CORRECT ALIGNMENTS
EFFICIENCY (RATE)
CORRECT GAPS / MINUTES
WRITE MINIMUM SCORE (CIRCLE ONE)
FAIL PASS