

<実技試験>

<試験>

天候	悪天候（雨天・風速 5m/s 以上）の場合、中断または中止。 屋内で行う場合もある。※試験内容変更などは当日発表
審査	2名以上の審査員で審査する。 ※個々の演技は 10 点を満点とし、減点は 0.5 点単位でおこなう
採点基準	上昇下降、飛行、移動の速度、高度、経路の正確性。ホバリングの安定性と位置の正確性。旋回の正確性。ヨー軸回転の正確性と速度。
制限時間	3 級（6 分間）2 級（8 分間）インストラクター級・1 級（10 分間）
合格基準	インストラクター：各演技の平均点 7 点以上、合計 30 点以上 上記に加え、オートパイロットの設定と離脱が出来ること 1 級：各演技の平均点 5 点以上、合計 24 点以上 上記に加え、オートパイロットの設定と離脱が出来ること 2 級：各演技の平均点 5 点以上、合計 18 点以上 3 級：各演技の平均点 5 点以上、合計 12 点以上 次の場合、演技の点数に関わらず不合格とする。 危険と見なされる飛行、行為を行った場合。 制限時間を超えた場合。 墜落した場合。 調整飛行のルールを守らなかった場合。 審査員全員が不合格と判断した場合。
事故その他	全ての責任は操縦者が負う。

<調整飛行>

操縦者は演技前にセッティングエリア（5m×5m）内で機体の調整を行う。
中央のヘリパット（直径 1.5m）から離着陸すること。

操縦者とマルチコプターの距離は5mを維持すること。
制限高度 2m。

<総則>

演技の説明に記載されていない場合

ホバリングとは高度2m・2秒程度、停止とは1秒程度、ヨー軸回転速度(ピルエット)は90°/秒、移動とは一定速度、時速5Km(歩く速度)程度、飛行とは一定速度、時速10~15Km程度、旋回とは半径1mで停止すること無く向きを変える、ことを示す。

操縦者に1名の助手が付き、助手は演技ごと「スタート・フィニッシュ」のコールをすること。助手は操縦者にアドバイスをすることが出来る。

ポイント位置の確認や高度、距離を知るために操縦者または助手は機体からの映像、その他の情報を得ながら演技ができる。

※オペレーターのみGPS使用可とし、インストラクターはGPSを使用しないで演技をおこなう。

<実技試験内容>

■3級

①ホバリングL ②上空場周飛行
(制限時間6分間)

■2級

①ホバリングL ②360°サークル③上空場周飛行
(制限時間8分間)

■1級

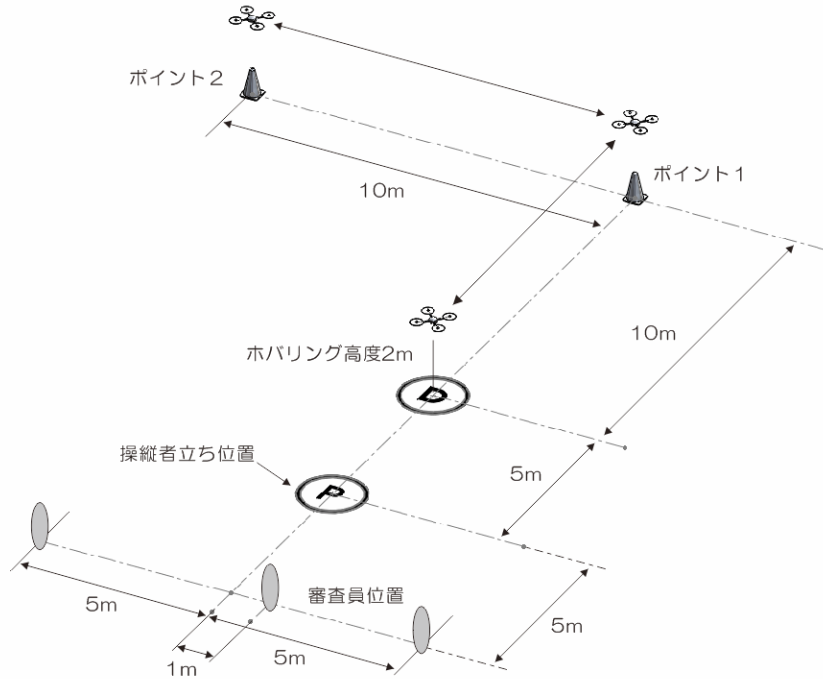
①ホバリングL ②4ポイントピルエット1回 ③8字飛行 ④上空場周飛行
(制限時間10分間)
⑤上記に加え、オートパイロットの設定、飛行、離脱

■インストラクター級

①ホバリングL ②720°ピルエット ③8字飛行 ④上空場周飛行
(制限時間10分間)
⑤上記に加え、オートパイロットの設定、飛行、離脱

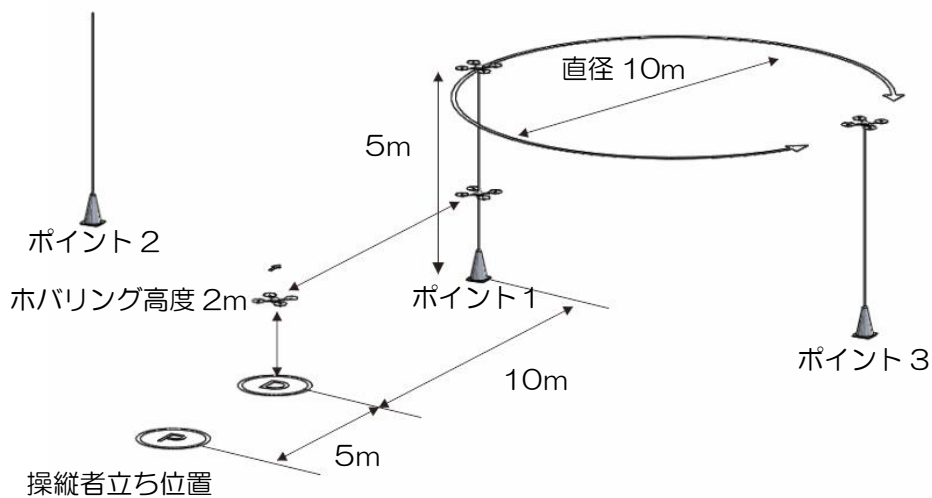
<ホバリング L>

機首を前方に向けたまま 2m 上昇、ホバリング後、10m 前進移動、ポイント 1 直上でホバリング後、左 10m 横移動、ポイント 2 直上でホバリング後、右 10m 横移動、ポイント 1 直上で 2 秒間ホバリング後、10m 後退移動、2 秒間ホバリング後、着陸。
 ※右に横移動でも良い



<360° サークル>

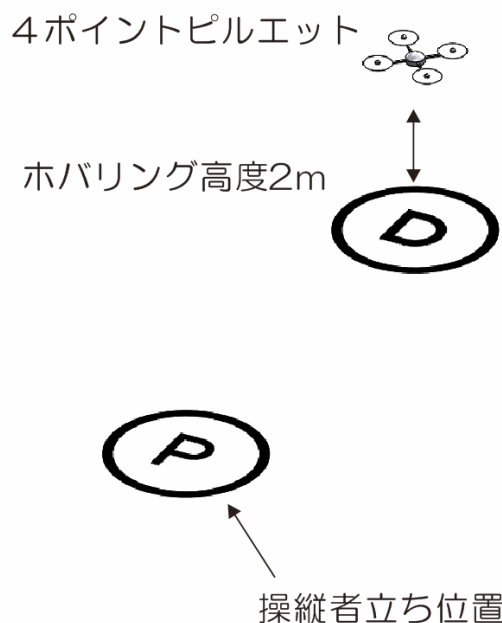
機首を前方に向けたまま 2m 上昇、2 秒間ホバリング後、10m 前進、ポイント 1 直上で 2 秒間ホバリング後に 3m 上昇、2 秒間ホバリング後、機首を進行方向に向けつつ右または左回りに直径 10m の真円で 360° 飛行、ポイント 1 直上で停止、2 秒間のホバリングの後、3m 下降、2 秒間ホバリングの後、10m 後退、ヘリパッド直上で停止、2 秒間ホバリングの後、着陸。 ※左側に円を描いても良い



<4ポイントピルエット>

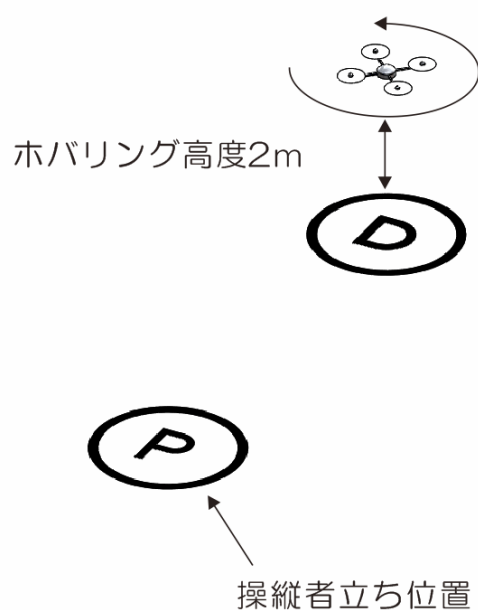
機首を前方に向けたまま 2m 上昇、ホバリング後、右又は左に4ポイントピルエット 1回を行い、ホバリング後、着陸。

※ヨー軸を中心に 90° 回転ごとに停止して、ピルエットする演技。



<720° ピルエット>

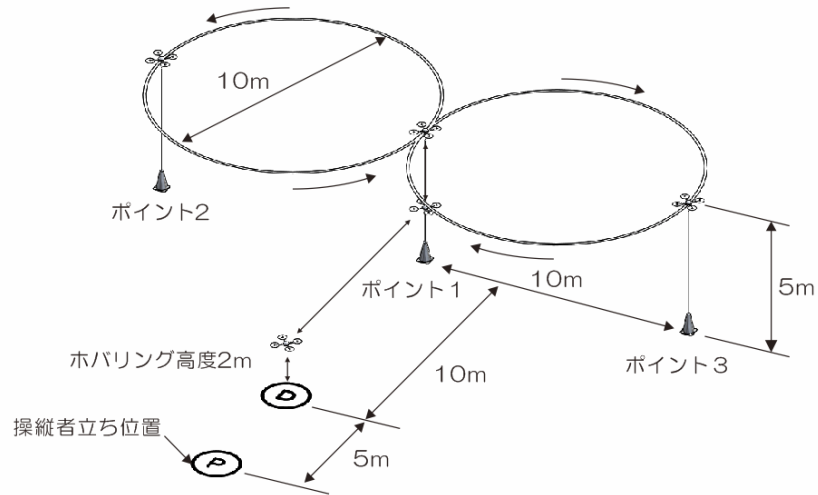
機首を前方に向けたまま 2m 上昇、ホバリング後、右又は左に2回転ピルエットを行い、ホバリング後、着陸。



<8字飛行>

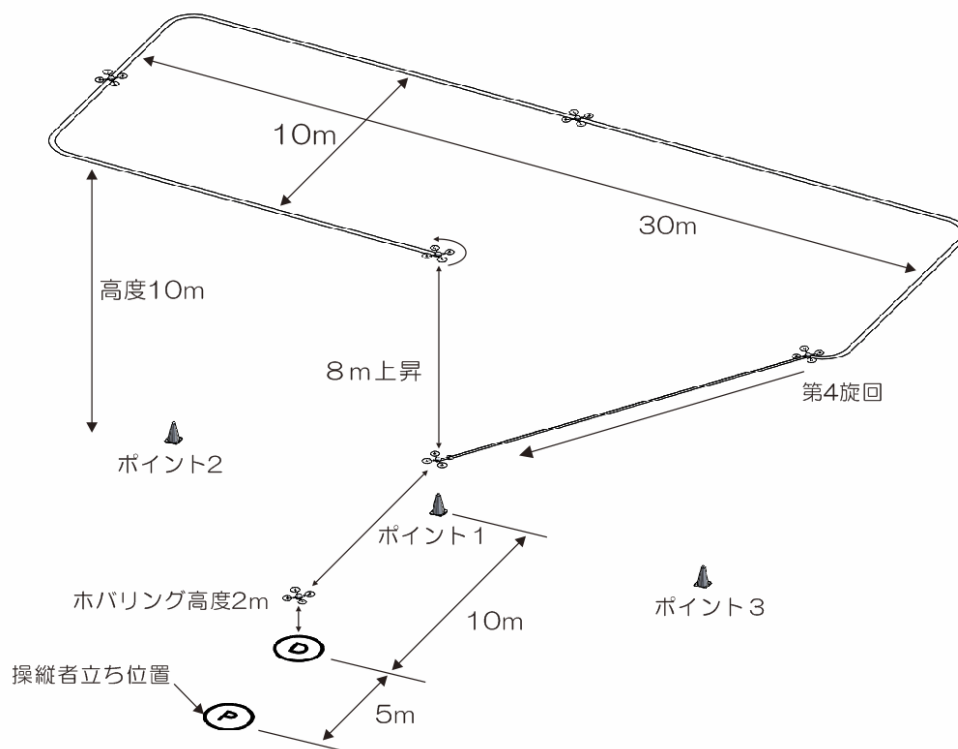
機首を前方に向けたまま 2m 上昇、ホバリング後、ポイント 1 直上へ移動、ホバリング後、3m 上昇（高度 5m）ホバリング後、機首を進行方向に向けつつポイント 2、ポイント 3 の直上を通過する 8 字真円飛行（時速 10Km/h 以下）を行い、ポイント 1 直上へ戻り、ホバリング後、ポイント 1 の直上、高度 2m まで下降、ホバリング後、10m 後退し、ホバリング後、着陸。

※左右どちらから始めても良い。



<上空場周飛行>

機首を前方に向けたまま 2m 上昇、ホバリング後、ポイント 1 直上へ移動、ホバリング後、8m 上昇（高度 10m）ホバリング後、左へ 90° 向きを変え、停止後、約 15 m 前進飛行（ポイント 2 の直上を通過）、90° 旋回後、約 10m 前進飛行、90° 旋回後、約 30m 前進飛行、90° 旋回後、約 10m 前進飛行、90° 旋回後（第 4 旋回終了後）、停止。その後、ポイント 1 の直上、高度 2m まで直線的にゆっくりと下降、ポイント 1 直上でホバリング後、右へ 90° 向きを変え停止、10m 後退し、ホバリング後、着陸。



<オートパイロット（自動操縦）の設定、飛行、離脱>

■設定

試験官の指定する飛行コースに設定する。

最終ポイントとその直前のポイントは高度 50m ほどに設定する。

注意：オートパイロットで正確に飛行することができなければ失格。

■離脱

試験官の指示でオートパイロット（高度 50m 程度）から離脱、マニュアルでスムーズに着陸地点へ戻す。

注意：安全にマニュアル操作で着陸できなければ失格。