

Отказ по телеуправлению L и UHF

[телеуправление]

1. Определение отказов

- ✧ На ИЛС→все указатели сигналов «земля-борт»→красные
- На ИЛС→«Remote control malfunction»
- На левом ИПВ→«EMRG»→«Remote control malfunction»

2. Действия при отказе

1) На этапе разбега

- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический;
- ◆ Прекратить взлёт.

2) На этапе набора высоты при взлёте

- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический;
- ◆ После входа в этап крейсерского полёта продолжать набор.

3) На этапе крейсерского полёта

а. Автономный режим полёта

- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический;
- ◆ Если отказ не устранён за время аварийного возврата, БПЛА выполняет возврат по исходному направлению на безопасной высоте (SANA).

б. Режим полёта по командам

- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический;
- ◆ БПЛА возвращается по указанному до потери цепи данных маршруту полёта на исходный маршрут планирования, продолжительность полёта по предварительно установленному времени аварийного возврата.

- ◆ Если отказ не устранён завре́мя полёта, БПЛА выполняет возврат по исходному направлению на безопасной высоте (SANA).

с. Режим ручного управления полётом

- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический;
- ◆ БПЛА возвращается к заранее установленному маршруту по маршруту полёта до потери цепи данных, продолжительность полёта является заранее установленным временем для аварийного возврата;
- ◆ Если отказ не устраняется в течение времени полёта, БПЛА выполняет полёт по прямому направлению на безопасной высоте в точку подхода (SANA).

d. Режим полёта по задачам

- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический;
- ◆ БПЛА возвращается к заранее установленному маршруту по маршруту полёта до потери цепи данных, продолжительность полёта является заранее установленным временем для аварийного возврата;
- ◆ Если отказ не устраняется в течение времени полёта, БПЛА выполняет полёт по прямому направлению на безопасной высоте в точку подхода (SANA).

4) На этапе захода на посадку

- ◆ Продолжить заход на посадку до того, как БПЛА полностью остановится на ВПП;
- ◆ Когда путевая скорость уменьшится до 54км/ч, двигатель остановится автоматически;

На этапе аварийной посадки:

- ◆ Долететь без останова;
- ◆ Режим управления двигателем переключается на автоматический, и установить положение заслонки на

холостой ход.

На этапе ручной посадки:

На высоте над аэродромом больше 50м

- ◆ Автоматически переключается на точку маршрута подхода, направление которой совпадает с текущим направлением посадки.

На высоте над аэродромом меньше 50м

- ◆ Если шасси не выпущено на заданное место, выполнить аварийный выпуск шасси;
- ◆ Если закрылок не выпущен на заданное место, выполнить выпуск закрылка;
- ◆ Продолжать автоматическую посадку.

5) На этапе пробег

- ◆ Двигатель автоматически останавливается при путевой скорости меньше 54км/ч.

Примечание: при возникновении останова двигателя в воздухе система не выполняет действие для устранения отказа телеуправления.

В режиме полёта под ручным управлением если активизируется функция наведения на автономную посадку, то выполняется действие при отказе на этапе крейсерского полёта, иначе выполняется действие при отказе на этапе подхода на посадку.