

## Отказ по местоопределению GPS

### 1. Определение отказа

- На ИЛС→«GPS positioning failure»
- На ИЛС→«GPS1 failure»
- На ИЛС→«GPS2 failure»
- На левом ИПВ→«EMRG»→«GPS positioning failure»
- На левом ИПВ→«EMRG»→«GPS1 failure»
- На левом ИПВ→«EMRG»→«GPS2 failure»

**Примечание: отказ по местоопределению GPS обозначает отказ с сигналами фиксации GPS1 и GPS2.**

### 2. Действия при отказе

#### 1) На этапе разбега

##### ◆ Прекратить взлёт

- По уклонению лазерной системы инерциальной навигации решить, нужно ли готовиться к ручному ориентированию носового колеса.

#### 2) На этапе набора высоты при взлёте

- ##### ◆ Продолжить набор высоты вплоть до перехода на этап крейсерского полёта.

#### 3) На этапе крейсерского полёта

- ##### a. Автономный режим полёта/режим полёта по командам/режим полёта по задачам

##### ◆ Продолжить горизонтальный полёт с левым виражом

- «Normal Approach», «Reverse Approach» или «Diversion Approach»;

- Загрузить значение давления (QFE) в БПЛА для получения точного атмосферного давления на высоте над местностью;

- «INS POSIT»;
- Наблюдать через видеокамеру переднего обзора, готовиться к ручной посадке.

**Внимание: по состоянию отклонения системы инерциальной навигации готовиться к ручной посадке.**

б. Режим ручного управления полётом

- Загрузить значение давления (QFE) в БПЛА для получения точного атмосферного давления на высоте над местностью;
- Выполнить посадку с помощью «Normal Approach», «Reverse Approach» или «Diversion Approach» как можно скорее;
- «INS POSIT».

**Внимание: если система инерциальной навигации не соединяется с GPS, то готовиться к ручной посадке.**

**4) На этапе захода на посадку**

- а. Если относительная высота  $\geq 50\text{м}$
- Загрузить значение давления (QFE) в БПЛА для получения точного атмосферного давления на высоте над местностью;
  - ◆ Уход на второй круг
  - Выполнить посадку с помощью «Normal Approach», «Reverse Approach» или «Diversion Approach» как можно скорее;
  - «INS POSIT»;
  - Готовиться к ручной посадке.
- б. Если относительная высота  $< 50\text{м}$
- ◆ Автономный PWRED EMER L/D
  - «MAN FLT MODE»;

- Выполнить посадку с помощью «Normal Approach», «Reverse Approach» или «Diversion Approach» как можно скорее;
- «INS POSIT»;
- Готовиться к ручной посадке или управлению с вмешательством оператора.

**5) На этапе пробега**

- «Emergency BRAKE»;
- Готовиться к ручному ориентированию носового колеса.