

## Отказ по горизонтальной фиксации

### 1. Определение отказа

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

**Примечание:** отказ по горизонтальной фиксации обозначает отказ со всеми сигналами фиксации системы инерциальной навигации, GPS1 и GPS2.

### 2. Действия при отказе:

#### 1) На этапе разбега

- ◆ Прекратить взлёта.
- Провести ручное ориентирование носового колеса для обеспечения разбега БПЛА по оси ВПП.

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

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

#### 3) На этапе крейсерского полёта

- ◆ БПЛА продолжит горизонтальный полёт с левым виражом, ждая устранение отказа горизонтальной фиксации.
- Если лётчик хочет управлять БПЛА, то выполнить «MAN FLT MODE».

- a. Если отказ устранён
  - ◆ Перейти на режим автономного полёта;
  - ◆ Переключить на участок маршрута по выходу БПЛА из режима автономного полёта;
- b. Если отказ нельзя устранить
  - Наводить БПЛА в окно посадки через систему цепи данных, бинокль или радиолокатор;
  - Загрузить значение давления на скорректированной барометрической высоте аэродромы (QFE) в БПЛА для получения точного атмосферного давления на высоте над местностью.
- c. Если БПЛА может выполнить посадку на ВПП
  - Ручная посадка;
- d. Если БПЛА не может выполнить посадку на ВПП
  - Выбрать подходящее поле и направление для выполнения аварийной посадки;
  - «PWRED EMER L/D».

#### 4) На этапе захода на посадку

Если относительная высота  $\geq 50$ м

- ◆ «Go Around».
- a) Если отказ устранён
  - «Normal Approach» или «Reverse Approach»;
- b) Если отказ нельзя устранить
  - Наводить БПЛА в окно посадки через систему цепи данных, бинокль или радиолокатор;
  - Загрузить значение давления (QFE) в БПЛА для получения точного атмосферного давления на высоте над местностью.

Если БПЛА может выполнить посадку на ВПП

- Ручная посадка.

Если БПЛА не может выполнить посадку на ВПП

- Выбрать подходящее поле и направление для выполнения аварийной посадки;
- «PWRED EMER L/D».

Если относительная высота  $< 50\text{м}$

- ◆ Автоматическая аварийная посадка с работающим двигателем
  - «Override Allowed»;
  - Ручная посадка или управление со вмешательством оператора для приземления БПЛА по оси ВПП.

**5) На этапе пробега**

- Ручное ориентирование носового колеса;
- «Emergency BRAKE» (при необходимости).