飛機的操控觀念

吉米

「銳鳶! 蒐 但演爲 銳鳶型 任務時不幸失聯墜 就在兩軍依演習想定 在臺灣中南部地區悄悄地展開。 面遭遇接戰前夕, 十五號」 無人飛機,於執行戰場偵 0 Ŧ. 军 的 喪 南北 項行之有年 0 , 卻傳出 即將在雲嘉 實兵對抗操 ,

上能有所助益 故提出個 的安全 飛機作業單位 原型機試飛的角度 筆者以曾經參與「銳鳶型」 0 人經驗淺見,希望對未來無 , 以確保地 ,後續的運用與操作 , 面 就此意外事 與 空中 無人 飛

認識無-八飛機

System) • 導控系統 雜系統的綜合體,大致包含三大部 , 即 酬載系統」(Payload)與「 無人飛機系統(UAS)是一 載具本體」(AV, Air Vehicle) (GCS, Ground Control 個多元 地面

載系統的完整飛行載具系統;又可細 爲機體結構 載具本體 動力系統 係指 (引擎 -包含酬



「鋭鳶型」

筆者曾參與 的操控試飛任務

無人飛機原型機

Model Plane),除非有高空任務需求 電管路 否則 飛控 萬英呎以下 一要動力裝置 與 清緻放大版的遙控模型飛機(RC 及油電控制系統 《起降功能。其實,就是一架 ` 般多以往復式活塞引擎爲其 通訊與導航)等元件,具有 飛行高度大都定位在 導控系統

系統

飛

航

進行

,

即爲最明顯的做法

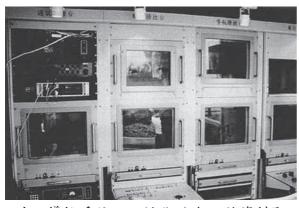
0

、「酬載系統」 係指可安裝於

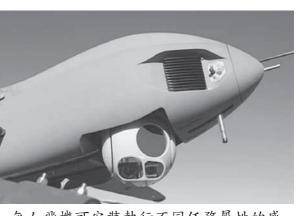
> 執行 言大都以視訊監偵爲主 屬性需求訂定設計 務屬性 方式搭載 本 峝 能量係根 E 朝目標攻擊來設計 於機體 配 據無人飛機初始任務 性的感測或偵蒐裝備 Ē , 。就軍事觀點而一般採內建與外 面 , 近年已 0 关

間 地面 程導控亦於美國本土空軍基地 飛機自美國本土 Frequency)頻率加密,遠距 整合介面將資料顯示給操作人員 再執行打擊伊斯蘭國的 其操控載具本體與酬載系統的作業空 同波段或衛星通訊等方式構聯 0 導控. 成常態,如美軍 傳的飛行與感測數據資料鏈 , 三 ` 「 近年拜衛星通訊之賜, 可即時接收載具本體與酬載系統 一般多採機動可移動式規劃設計 方式,近距離多以RF (Radio 地面導控系統」 起飛, 「掠奪者型」 轉降土耳其後 反恐任務 離則以不 係指位 跨國導控 心導控站 ,並經 0 , , 供 於

飛外, 遙控 式 外部飛控員(EP, External Pilot)手持 目前各國 無人飛機起降方式, 而降落方式,除傳統 操控無人飛機自跑道加速起 晋遍. 推 也有使用 浦 與氣壓彈 壓彈 除一般傳統 攔 由 外部飛 財方式 射等方 網



地面導控系統以人性化的介面將資料顯 示給操作人員。



無人飛機可安裝執行不同任務屬性的感 測或偵蒐「酬載系統」(照片由Cloud Cap Tech.提供)。

Function)的安全保障模式,甚至提入失聯自動歸航(Lost Link Go Home碰頻閃燈外,一般導控軟體都會寫機體本身固定裝設的航行位置燈及避

(Transponder),也已是必要裝設

...機位置的雷涛 女全保障模式

達詢答器

元

爲應將文中所提此類固定翼無人飛機與無人飛機領域的工作經驗,始終認都截然不同。筆者以多年實際在有人、導控介面、起降方式與實際運用上 標準制 的操控曹/: 他人對於無人飛 般人對於無人飛 流在 規 期 期 制 計 請 實上 式航 兩者間 JAS系統在任務執行上쏐空器的範疇來管理;提此類固定翼無人飛機 四無論在規 異型空拍機 配念,尤其 念飛 拍機混爲一元其與近年認知大多 務執行上際來管理; 性能

機體本身固定裝設的航行位置燈及避水以往所賴以執行起降操控的外部,以往所賴以執行起降操控的外部也精簡節約人員培訓成本。也精簡節約人員培訓成本。也精簡節約人員培訓成本。也精簡節約人員培訓成本。日前大都採用三維即時位移作工程,自然不過,自然不過, 節的同 移曠回 日收 正廢

的

作業

知故

競的飛

安

文中所!

〈(IP, Instructor Pilot)在執行任務過程善因此,每一位無人飛機內部導控語無人飛機飛得穩、飛得安全。 遵守一些 差別在於有人飛機 實 1、調整系統公界,按標準檢查 己設想爲置 飛 人機一體 機的地面 网络奥里特 飛機 不 | 導控: 介 介 查及操作程序 身一 面 面參數 站 直 式導控車点人飛機則 接的必穩 飛笛 , 飛 行 ,

於有人I 分享幾個無人飛 看就實際的無人恐惧蒐任務時,更有 日人飛機飛行員。 所必須承受的東 () 尤 專注 壓力 , 0

出 后 意

行 觀念。 , 員 不只是單 而 學習如何 何 (飛機也是有人飛行的航空器)謂正確的觀念?其實就是建開始,就必須建立正確的觀 無人 **- 靠電腦** 飛機的 成 爲 飛行的航空器 內 飛 ,

手感);無人飛機也的特性(或許有人常 一位訓練有素成熟的IP感受到的信心度也不盡相同 同的IP所飛出的 在不同 飛機 有 , 在相 飛行員手上 八飛機馬 同 有人常將之說 放果, ·軟體導控介 例 , , 卻能 或者說給旁人 樣 同 , 同 成 面下,不 飛出不同 0 (天分、 款 型無 飛機

前防範錯誤的預想空間 反應遲滯的關係 於導控系統 現的是沉穩 野受限 無人飛機執行任務的過程中 裡的 飛行員 (或毫 介 練 ` 介面上的事物、自信與可靠 有素成熟的IP, **無視** 是 , 他必須 樣的 野 0 (要有) 與導控鏈路 , 與坐在駕 甚至因爲 在他導 更 , 多提 所展

Takeoff & Landing System)等先進的設 系衛統 :,IP幾乎可以完全大膽的放手交給 統(Autopilot)、自動 幾乎已進化至較無遮蔽 現今無人飛機的 ,加上自動 起降系統(Auto 木 導控系 擾的 飛

> 大速 起飛

限 `

失速空速

機械溫度 、巡航空速

、系統

何 `

位

航空器接裝

都必須熟記的

。除此之外

重量

、起飛空速

三要數據

例如最大

 $\mathbf{\hat{}}$ 最

電 求精 腦 的依賴與信 系統 進的 的 技術 機 感與 心 判 大 , 斷力: 遠超過本身 , 甚至 莎 應該 ,

危機 意識 血 都是由 在心: 的 IP來監控 的 刻 嗎?縱使系統功 逆向 要素 爲無 的 思考, 電 , 0 因此, 卻是每一位IP必須不怕一萬,只怕萬 腦系統 0 ` 調整 飛機IP訓練中優先必須 無人飛 筆者才將 、修正 所 設定 能已全面 所 , 才得以 亦霊 飛出危機 有 海 一 一 一 一 的 目 一 一 的 執仰

二、飛出標準

必須制訂這套標準作業程序與檢查表製單位之所以在量產航空器的同時, 卻完 太空梭 Standard Operation Procedure)與 能在相同 表(Checklist)。任何 操作 其用意無非是希望不同的 輕航 元整清楚的標準定機,一定有它 軟 面 使用航空器,以避免人的因素 者才是造成後天差異的 機 要是航空器 (航空器 硬 ` 是先天原始設計 致的操作程序與檢查表下 體操作上的差 民航機 標準作 , · 一種航 不論 業程 事 是熱氣 飛 空器的研 固定的 使用者, 0 機甚 簡言之 不 (SOP, 検査

> 到根本無從背起,但 初始設計的基本重

> > 些航空器本身

此

事實 預防

Ê 並降

,

飛行員 至

(或IP是無須

一作業程序與檢查表

, 有些

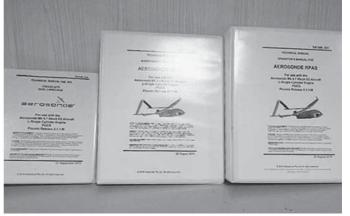
甚至多

提前 者遵循

, 應可

將後天產生 最低

的差異



套可供操作者遵循的標準程序教材,應可 將不同人導控的差異性降至最低。

如果有 -業模式 , 口 供使 用

何 施 位 , IP必 較標準正 規的立的 訓 練 方式 檢 , 也 0 也

應該很能 (Checklist的操作模 非 爲 行 那麼在初始訓練階段 位毫無航空或飛行背景的 常深遠的 這方面操作概 , 驗的飛行 這對後續無人 接受 , 架無人飛 , 也習慣這 行 0 員 式; (轉任: 念的養成與建立 機的 飛機操控的影 反之 的 種按照SOP 就 [P]話 必須特 人來擔 , , 如果 是由 那他

三、 飛出 團 隊 合

有 些 方

與定案執行 至安全返航降落 |備階段進而順 強而 舉凡 飛機的作業更是如 提 務 任何 屬 供 口 有 行 靠的 更 收 性的規劃討論 ` , 系統聯盟 到裝備系統 保修 運隊 利升 種航 , · 支援· 都需 測 空器 , 在每 才得以 此 ` 切 起飛 的檢測整備 , 模擬修 從飛行 個分 任務 從 在地 , 面

導 控 人 員 與 機 務 員

環節



一個分工細膩的團隊,是無人飛機任務 執行成功的必要條件。

(Recovery Full Stop)爲止。這一連串的規劃執行,直到安全降落全停回收 Mission)、返場加入航線(Arrival Join Enroute)、執行目標區任務(Target 冗長的過程,全仰賴團隊成員在每 Pattern)、降落航線(Landing Pattern) 系統穩定確認、離飛(Takeoff)、本場 (Ground 飛出團隊合作也是無人,相互配合,才能順利 遵 循SOP、Checklist作 的 西己 Check)開始 失誤 , 、離場航路(Departure 在 0 ·航線(Traffic Pattern) 從 渦 地 ·_ 中 面 利完成 系 更 統 是 飛 機起 聯 不 互. 0 測

> 成 功 的 必

的導控: 行 剛 的 課 接 觸無人 **是筆** 觀 題 技巧, 念 而 針對 論述;至於 飛機進行 則又是另 初 無人飛機 練 說明複 時 控 應 0

機在多元化 態建置 L業經驗的 無人飛機的T 在軍 元素與思維 年 -分廣泛 大 來無人 事 兵力 , 運用 除拜 用 途 可 ; 先進高 Ě 積 靠 Ě 而 傳與 機 , 促成此卓 , 民生需 增 早已是作 系統 加 存 科 , 技之賜 發展 也讓 更 伯率外,實权之賜,提早越成就的 應求的應用 多人 戦 無人 汧 因 速 飛

《 次體的完全依賴, 危機意識的情况 在機 . . . 在機上操作的顧慮無人飛機在作業時 是帶著更大的危險進行 是爲 位導控員 與有人飛機 爲在傲的 了避免下 危 同 席位 險也 信心 心 ,常因爲少了 次失事的發生 多次失事的檢 樣 将信心 正逐漸 上 而 大於技術 不自覺 於技術」時間導控飛行 吞噬著他 知此 是 建 每位 定立在對 了有人 在缺乏 , 舉反 0 , 0