
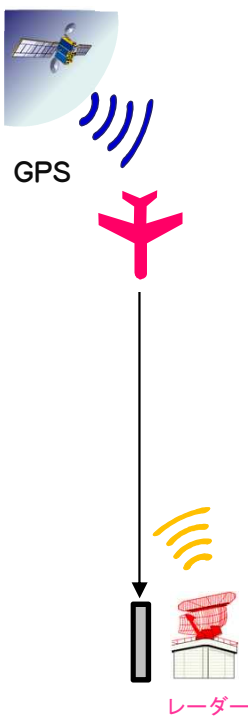
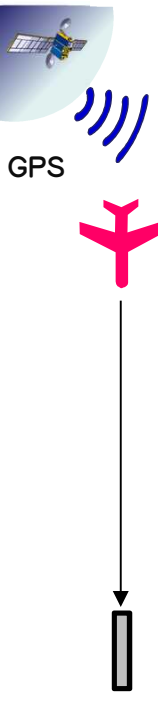
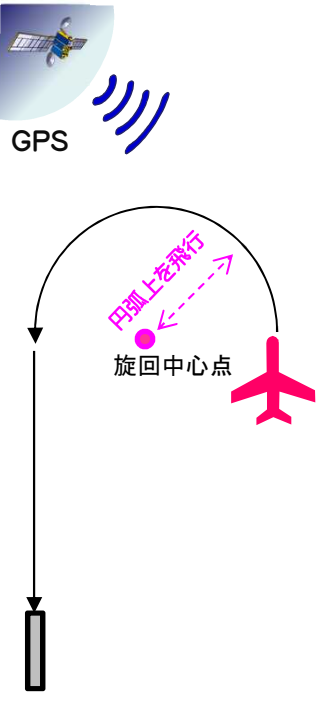
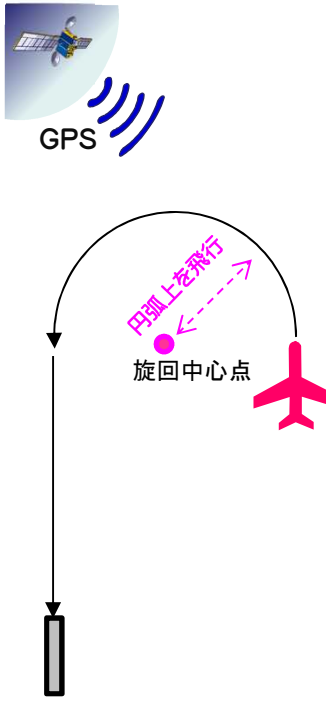


# 技術的選択肢(飛行方式)

類型(資料1参照)	A	B			
	①ILS進入方式	②RNAV進入方式	③RNP進入方式	④RNP進入方式+RF	⑤RNP-AR進入方式
<p>技術的選択肢 = 飛行方式</p>	 <p>ILS</p>	 <p>GPS レーダー</p>	 <p>GPS</p>	 <p>GPS 円弧上を飛行 旋回中心点</p>	 <p>GPS 円弧上を飛行 旋回中心点</p>
<p>解説</p>	<p>地上からの誘導電波により飛行し、滑走路に進入する方式。</p>	<p>測位衛星からの信号により自機の位置を計算して飛行し、滑走路に進入する方式。(直線飛行のみ可能) レーダーによる監視が必要。</p>	<p>測位衛星からの信号により自機の位置を計算して飛行し、滑走路に進入する方式。(直線飛行のみ可能)</p>	<p>測位衛星からの信号により自機の位置を計算し、曲線の飛行経路を含む飛行により、滑走路に進入する方式。(最終進入は直線飛行のみ可能) ※対応機材に限定あり</p>	<p>測位衛星からの信号を、機上で高度な計算を行うことにより、曲線の飛行経路を含む飛行により、滑走路に進入する方式。 ※対応機材に限定あり ※事前のシミュレータ訓練等が必要</p>

# 技術的選択肢(飛行方式)

C		D			E	
⑥LPV進入方式	⑦RNP to xLS	⑧GLS(GBASを用いた進入方式)	⑨RNP進入方式+ WPガイダンス付き	⑩RNAV VISUAL	⑪CVA(経路を指定した目視での進入)	⑫VISUAL(目視での進入)
<p>測位衛星からの信号を、準天頂衛星システムから送信される信号で補強することにより、高精度な情報に基づき、滑走路に進入する方式。 ※対応機材に限定あり</p>	<p>測位衛星からの信号により自機の位置を計算し、曲線の飛行経路にてILS進入方式又はLPV進入方式に接続し、滑走路に進入する方式。 ※対応機材に限定あり</p>	<p>測位衛星からの信号を、地上施設から送信される信号で補強することにより、高精度な情報に基づき、滑走路に進入する方式。 ※対応機材に限定あり</p>	<p>測位衛星からの信号により自機の位置を計算して飛行し、進入復行点以降は、WP(ウェイポイント)に沿ってパイロットが目視により滑走路に進入する方式。</p>	<p>測位衛星からの信号により自機の位置を計算して飛行しつつ、パイロットが飛行場又は先行機を視認した後に、WPを参考にしながら目視により滑走路に進入する方式。</p>	<p>パイロットが指定された地上物標を經由しながら、手動操縦で、目視により滑走路に進入する方式。</p>	<p>パイロットが飛行場又は先行機を視認しながら、手動操縦で、目視により滑走路に進入する方式。</p>