

F5B 電動モーターグライダールール (FAI Sporting code F5B)

5.5.4 クラス F5B - 電動モーターグライダー

5.5.4.1 定義

- a) このコンテストは 2 つのタスクを含めた RC 電動パワーモーターグライダー用のマルチタスク競技です。

- 1) 距離
- 2) 滞空と着陸

これら 2 つのタスクは、1 つの飛行中に中断することなく実行されます。競技は最小2ラウンド、最大8ラウンド飛行しなければなりません。もし 3 ラウンド以上飛行した場合は、各競技者の最低スコアが廃棄されます。

- b) 模型飛行機の仕様

バッテリーなしの最小重量	1000g
最小の表面積	26. 66dm ²
バッテリーの種類	リチウムポリマー電池
同等のセルの直列最大数	10
バッテリーの最小重量	450g
電子リミッター/ロガーによるエネルギーの制限量	最大1750Watt-min

リミッターはコンテスト中に主催者によってチェックされます。

- c) ロガーを使用する場合、データは、飛行中または直後に回収されます。
- d) ロガーを使用すると、リミットを超えた3watt-min に付き1点が差し引かれます。
- e) 世界選手権、大陸選手権のスタート順:最初のラウンドのスタート順は無作為抽選によって確立されます。次のラウンドからはスタート順が順位リストの逆順に従います。周波数がつく場合は追従せず、チームメンバーが続く場合もそれに従いません。
- f) その他の競技のスタート順

第1ラウンドを開始する前にコンテストディレクターは、どのモードで発向順を決めるかを発表しなければなりません。

モードA: 最初のラウンドのスタート順は無作為抽選によって確立されます。

その後パイロットの数をラウンド数で分け、ラウンド毎にずれてスタートする。

例)

24 人の選手で 4 つのラウンドがある場合、6 が計算結果、その後のラウンドのスタート順

ラウンド 1: スタート順 1～24

ラウンド 2: スタート順 7～24 の後に1～6

ラウンド 3: スタート順 13～24 の後に1～12

ラウンド 4: スタート順 19～24 の後に 1～18

モードB: 最初のラウンドのスタート順は無作為抽選によって確立されます。

このスタート順は、最終ラウンド以外のすべてのその後のラウンドに使用されます。

最終ラウンドはスタート順が順位リストの逆に従います。

5.5.4.2 コースレイアウトと設定

- a) 150 メートルの距離に有る2つの仮想垂直面は、ターンラインでそれぞれベース A、ベース B と命名されている、セーフティ面はこれらの面に垂直に設定され距離は無限大です。
- ベース A 及びベース B を設定する上で設置された照準装置はセーフティ面の外側5mに位置する。
- b) 主催者は着陸点測定のために、直径 30、20、10メートルの同心円、あるいは、同じ距離でマークのついたテー

プやラインを提供し設定しなければならない。

その場所は距離飛行中の機体と衝突が起こらない安全な場所で行なければならない。

5.5.4.2 F5B コンテストサイトのレイアウト

ベース B はベース A の左右のいずれの方向でも可。

5.5.4.3 得点

- a) 各フライトの合計スコアは、各競技者の部分的なスコア A、B を加算することにより算出される。
- b) 各ラウンドの個別の結果は、そのラウンドの最高の選手のポイントに基づいて千分率される。
※) 千分率化されたポイントは、小数点以下第1位まで記録する。
- c) 同点の場合は破棄したラウンドの得点の高い者を勝者とする。

5.5.4.4 発航

- a) 発航する前に、選手はモーターのオン、オフ、を送信機のどのスイッチで行うかをタイムキーパーに示す。ガスボックス使用の場合はこれを必要としない。
- b) 発航は安全ラインの背後でベース A から 10 メートル以内の場所から行います。
- c) 模型飛行機は競技者やヘルパーの手から補助なしで直接空中に放出しなければなりません。模型飛行機は通常の人の手の届く高さよりも高い高さから発向してはなりません。
- d) 模型飛行機が手投げ発航され、タイミング・デバイスが開始された後、それ以後の発向は許可されません。その場合、模型飛行機が飛行したかどうかに関係なく公式飛行したものとみなします。

5.5.4.5 距離タスク

- a) このタスクは模型飛行機が手投げ発航された時に始まり 200 秒後に終了します。発航時間は、1 人のタイムキーパーが計測します。
このタスクは、少なくとも2回、最大 10 回までのモーターでの動力上昇を伴います。10 回以上の動力上昇後のラップ数はポイントになりません。
競技者は、モーターを使って上昇のために使う時間と滑空のために使う時間の配分を決定しなければなりません。
- b) モーターを停止した後、ベース B 方向に向けてベース A を通過した時からラップの計測が始まります。計測は必ずベース A から始まります。模型飛行機は、ベース A,B 間を出来るだけ多く往復することを競います。
- c) モーターの再起動もラップのカウントも 200 秒の終了と同時に終わります。
- d) ベース審判員は機体がベース A、ベース B を横切った瞬間を信号音で知らせます。信号音がない場合は、模型飛行機が正しくベースを通過しなかったことを示します。機体の通過をチェックするために使用される機器は、その垂直面の平行度を正確に確保する必要があります。
このタスク中にセーフティ面の禁止側を機体の一部でも超えた場合、即時失格となり距離飛行、滞空飛行共にそのラウンドは零点となります。
パイロットの不可抗力による事情でも(スコアリング機器の作動不良は、中断など)セーフティ面の交差は許可していません。コンテストディレクターの許可なくセーフティ面を横切った場合リフライトは許可されません。
- e) 選手、そのヘルパーとチームマネージャーは、距離タスクが完了するまで、ベース A に残っている必要があります。いかなる時にもベース B 審判員以外の誰も、ベース B には滞在することは許されず、シグナルを送ることも許されません。
- f) 距離タスクでは完了したすべてのラップに 10 ポイントが与えられます。200 秒後にタスク終了の音声信号がなり、滞空タスクが同時に開始されます。

5.5.4.6 滞空とランディングタスク

- a) このタスクでは、音声信号が与えられた時点から 600 秒以内に完了しなければなりません。
- b) 競技者は、滞空するために必要なモーターのスイッチの頻度を判断する必要があります。
- c) 滞空タスクのスコアキープ装置(ガスボックス)は、モータ使用時間の記録だけでなく、滑空時間も記録します。模型飛行機が着陸後静止した瞬間、滞空タスク採点は終了します。
- d) 滞空ポイントはモーターオフ状態で滑空した1秒毎に 1 点が授与されます。モーターランタイム 1 秒につき 1 点が減点されます。小数点以下は破棄します。
- e) 600 秒を超えて飛行した1秒毎に 1 点が差し引かれます。
- f) 着陸時には着陸の精度により追加のボーナス点が授与されます。模型飛行機が 30 メートルの円内で静止すると、10 ポイント、20 メートルの円内で静止すると 20 ポイントが与えられ、10 メートルの円内で静止すると 30 ポイントが与えられます。距離は円の中心から模型飛行機のノーズ間での距離で測定されます。
- g) このタスクの開始後 630 秒以上たってから着陸した場合は、5.5.4.6.a に従って追加点は授与されません。
- h) 他の選手の距離タスク飛行を横切ったり、妨害するような飛行を行った場合、問題のある競技者のスコアから 100 点減点のペナルティとなります。このペナルティーはコンテストディレクターまたは指定のオフィシャルにより適用されます。

5.5.4.7 競技会場

競技は地形が比較的平坦な所で行わなければならない。また斜面や地形によるウェーブソアリングの確率が低い所の必要があります。

