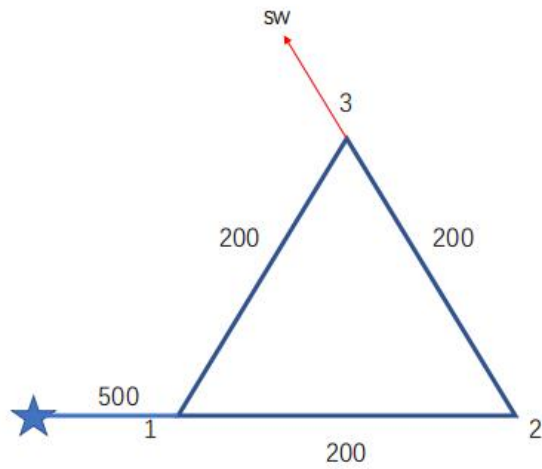
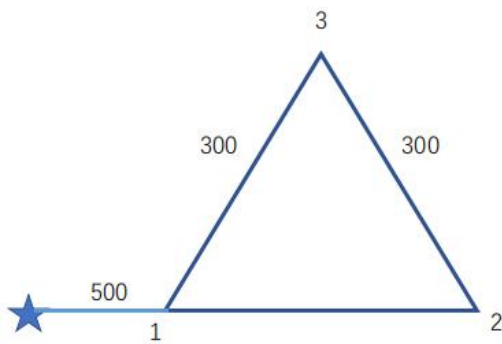


1



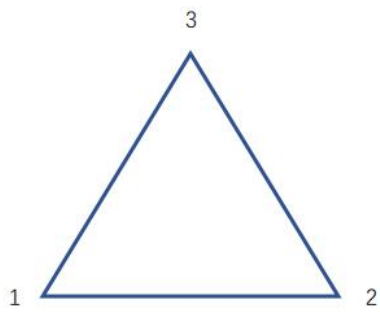
1. 水平速度2m/s
2. 垂直速度3m/s
3. 停止转弯
4. $H=40$
5. 航线循环

2



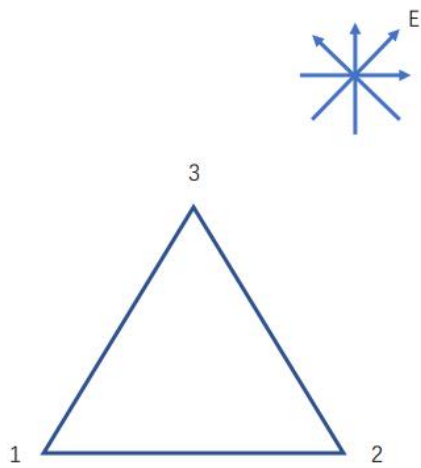
1. 2点在1点30度方向
2. 起飞点在1点500米
3. 23 边长300米
4. $V_{\text{水平}}=2\text{m/s}$, $V_{\text{垂直}}=1\text{m/s}$
5. $T = 5\text{S}$
6. 航线循环

3



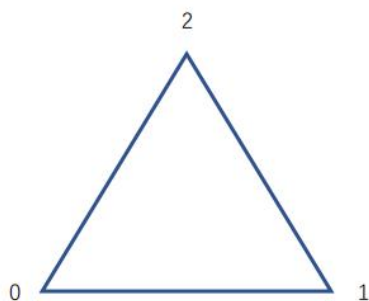
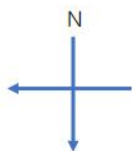
1. 起飞点距1点50M
2. 013一条线
3. 23边朝0度方向
4. 边长30, 12点海拔20m, 3点海拔10m
5. 停止转弯
6. 航线闭合不循环, 保留作图痕迹

4



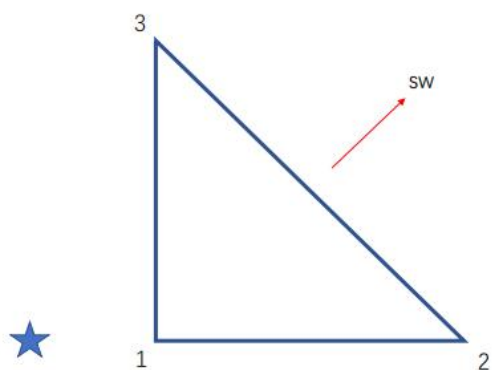
1. 等边三角形
2. 1点为起飞点
3. 高度30m, 边长30
4. 速度=4m/s
5. 2点机头朝向330°, 停止转弯T=4S
6. 航线循环不闭合
7. 自适应协调转弯

5



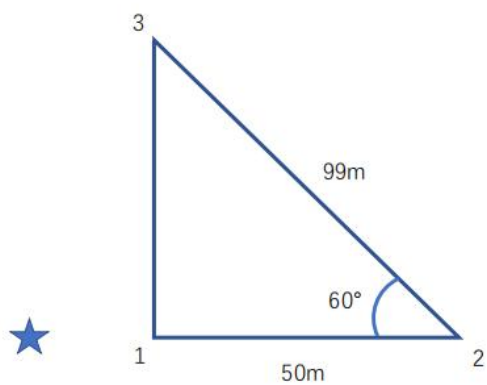
1. 0点纬度 109.13776397705078
2. 经度 34.051177978515625
3. 边长30m
4. 水平速度3m/s
5. 垂直速度5m/s
6. 等边三角形
7. 航线循环

6



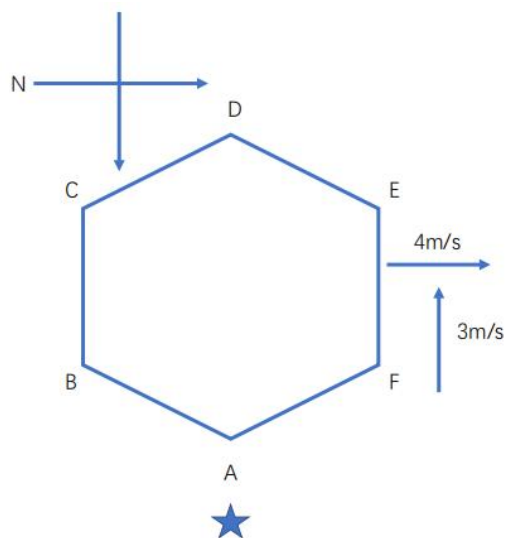
1. 2点机头朝向180度
2. 起飞点到23边垂直
3. 水平速度1 垂直速度2
4. 边长30, 海拔20
5. 协调转弯
6. 航线闭合不循环
7. 等腰三角形

7



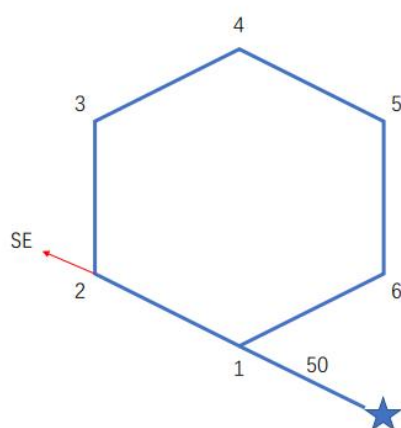
1. 1点在起飞点90°方向, 30m
2. 海拔30m, 速度=3m/s
3. 停止转弯
4. 航线闭合不循环

8



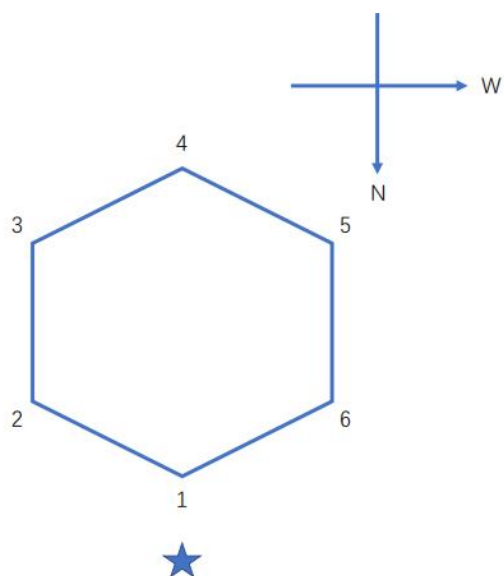
1. A点距离起飞点50~100m
2. 123点高65, 456点高70
3. 航点顺序为A、F、E、D、C、B
4. 边长30m, 精准转弯
5. 保留起飞点到A点作图痕迹
6. 航线闭合不循环

9



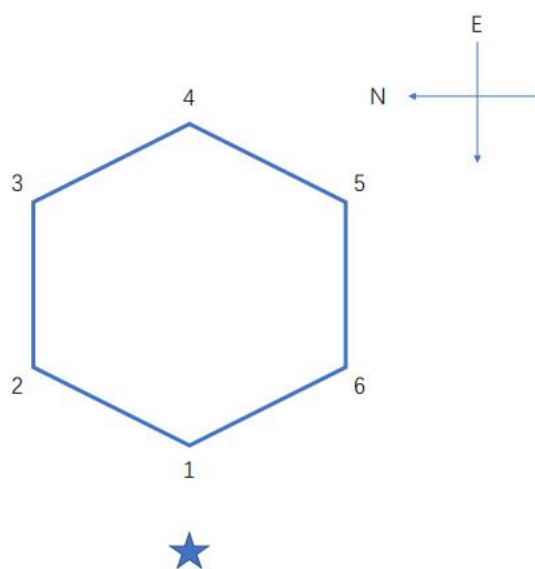
1. 123点高度30m, 456点高度25m
2. 水平速度3 垂直速度1
3. 停止转弯, 停留时间3S
4. 四点机头朝向270度
5. 航线循环

10



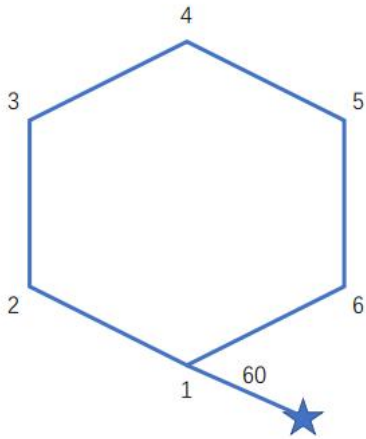
1. 起飞点, 1, 2点是一条直线
2. 1点距离起飞点50M
3. 边长50,
4. 123 H= 75 456H=80
5. $V=4\text{m/s}$, 垂直速度 1m/s
6. 协调转弯, 航线闭合非循环
7. 5点机头朝向 270°
8. 保留作图痕迹

11



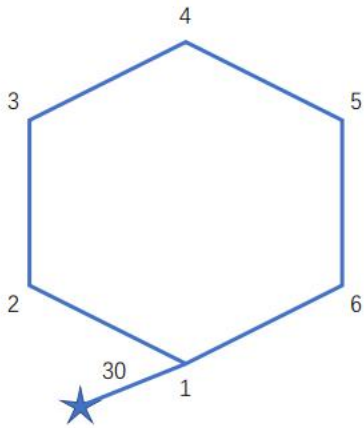
1. 边长30 高度20
2. 定点转弯 $T=2$
3. 水平速度 4m/s
4. 垂直速度 2m/s
5. 三点机头朝向 90°
6. 航线不闭合循环

12



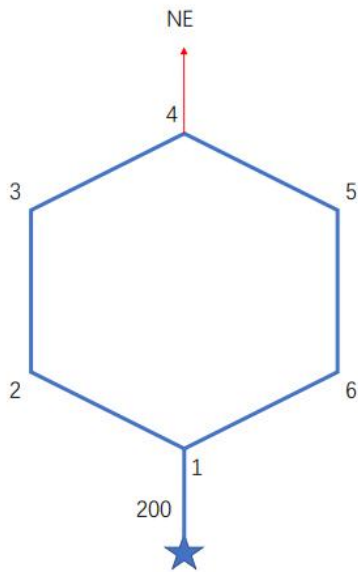
1. 1-2的方位角为90度
2. 三点的机头朝向为180度
3. 边长30
4. 123高度30m 456高度25m
5. 水平3, 垂直1
6. 停止转弯 $T=4S$
7. 航线循环不闭合

13



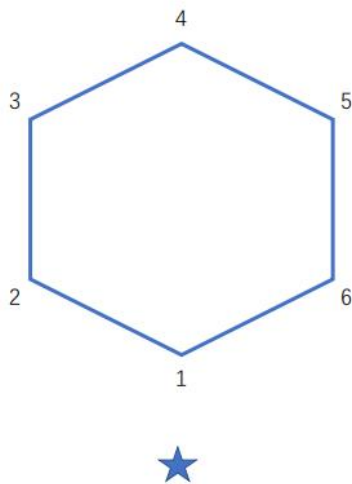
1. 起飞点到1点30M
2. 3点在1点110度
3. 边长50m, $H=200m$
4. 定点转弯 $T=4S$
5. 水平4, 垂直2
6. 航线闭合非循环, 保留作图痕迹

14



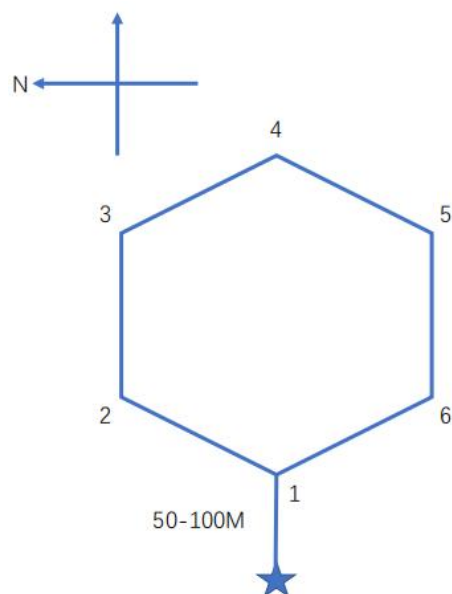
1. 水平2 垂直1
2. 边长40 海拔20
3. 停留转弯 3s
4. 3点机头朝向90度
5. 航线从四点起飞
6. 航线闭合不循环

15



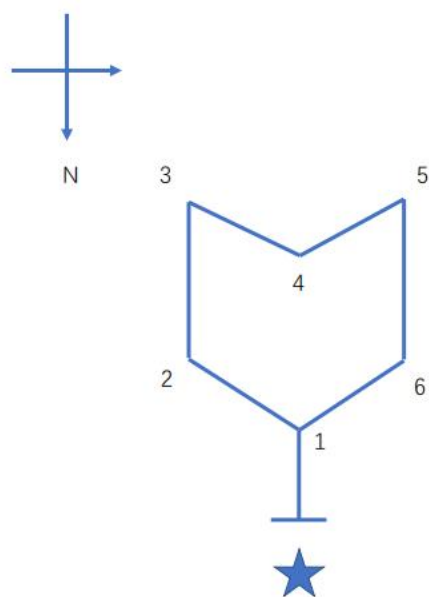
1. 1点在起飞点50m
2. 1-5点的方位角300度
3. 边长30 123H=40 456H=60
4. 航线闭合不循环
5. 水平2 垂直1
6. 转弯模式，定点转弯
7. 停留时间2秒
8. 航线起始点3点

16



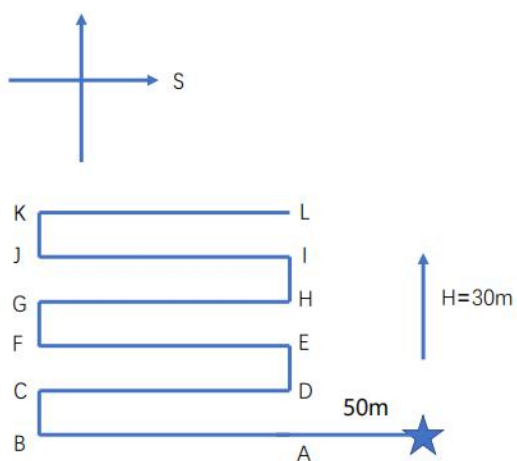
1. 边长100m
2. 123H=65m
3. 456H=75M
4. $V_{\text{水平}}=5\text{m/s}$, 垂直 2m/s
5. 停止转弯 停2s
6. 航线不闭合循环
7. 航线起始点2点

17



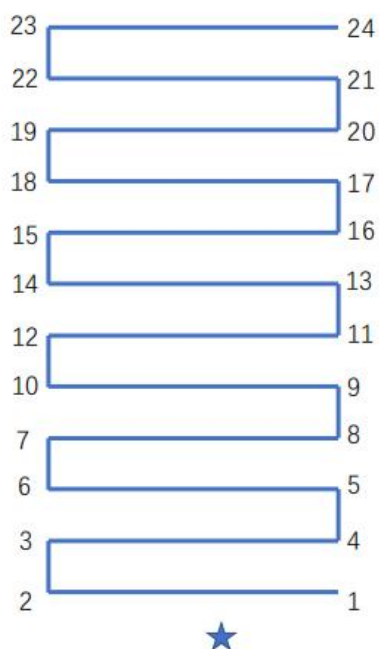
1. 正六角形
2. 3、4点机头朝向 180°
3. 边长100M
4. 1、2、3点 $H=65\text{米}$
5. 4、5、6 $H=75$
6. $V=5\text{m/s}$
7. 垂直速度 2m/s
8. 停留时间2S
9. 航线闭合不循环
10. 航线起始点2

18



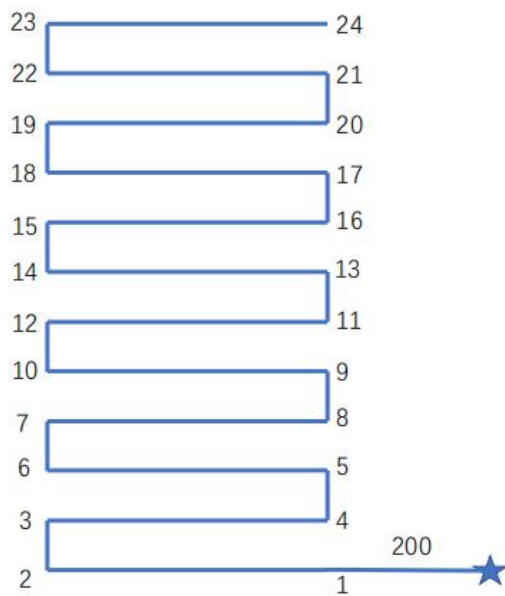
1. 边长100m, 间隔20m
2. 水平速度=3m/s
3. 航点顺序ABCDEFGH, 循环
4. 停止转弯T=5s

19



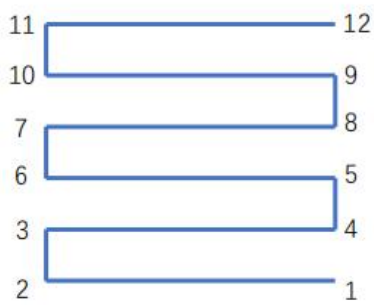
1. 2点在1点315度
2. 1点在起飞点NW方向50M
3. 长线100m, 短线20m
4. 保留起始点至一点航线

20



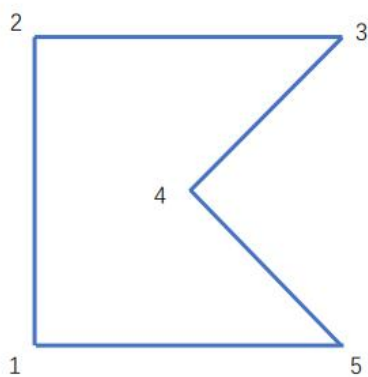
1. 9点在8点101度
2. 前12个点高30m, 停留时间2s,
3. 后12个点高15m, 停留时间4s
4. 其他不做要求

21



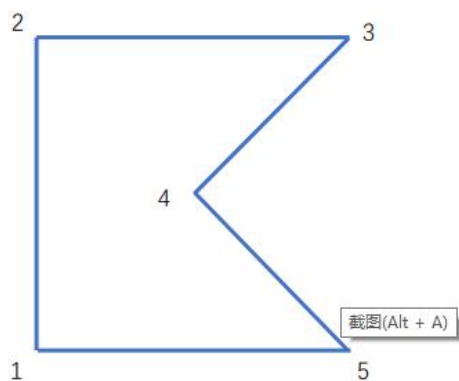
1. 起飞点到1点30M
2. 边长200, 间隔40
3. 循环不闭合
4. 航线起始点2点
5. 自适应协调转弯
6. 456点机头朝向270度
7. 78点机头朝向90度
8. 水平速度8M/s

22



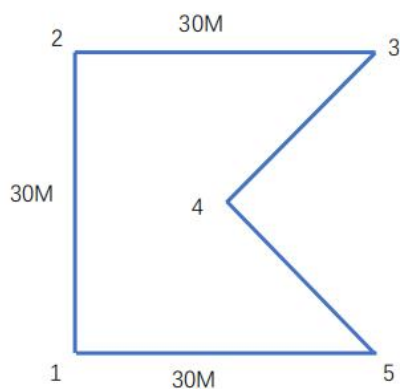
1. 2-3的航向角为W $\angle$ 4 90度
2. 起飞点1点, 5点一条直线
3. 保留起飞点到1点, 5点这条线
4. 起飞点到1点50M
5. 边长30M,高度20M
6. 水平2 垂直1 停留时间5S
7. 航线闭合不循环

23



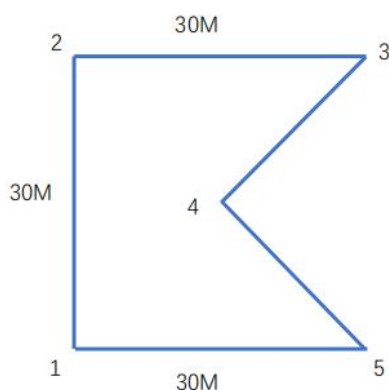
1. 1点在起飞点315度50M
2. 2点在起飞点135度50M
3. 水平3 垂直2, 海拔30
4. 定点转弯, 停留3
5. 航线循环

24



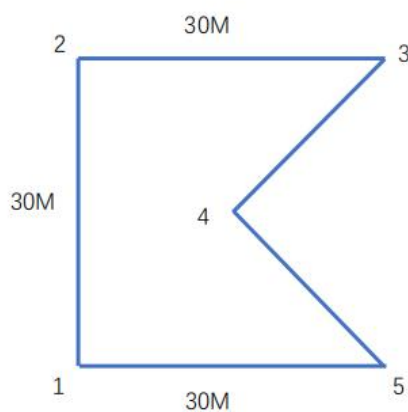
1. 014一条线 $\angle 4$ 90度
2. 4点在1点23度方向
3. 起飞点到1点50M
4. 水平速度2, 垂直速度3
5. 航线闭合不循环, 保留作图痕迹

25



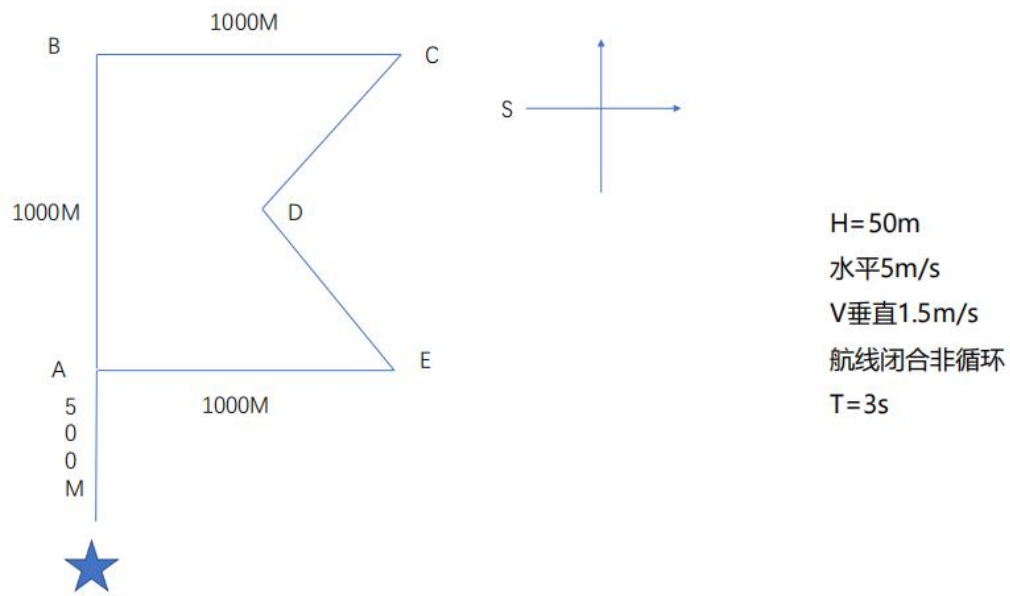
1. 3点在2点200度
2. $\angle 4 = 90$ 度
3. 起飞点在1点20M
4. 起飞点12在一条线, 保留这条线
5. 自适应协调转弯
6. 海拔20 水平4 垂直2

26

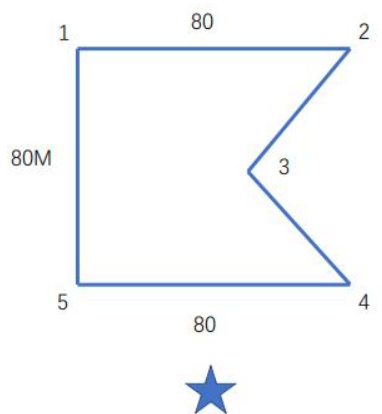


1. 3点在1点90度
2. 4点在起飞点西南方向50M
3. 12, 35点海拔35, 4点海拔30
4. 1235 定点转弯
5. 4点自适应协调转弯
6. 水平3 垂直1

27

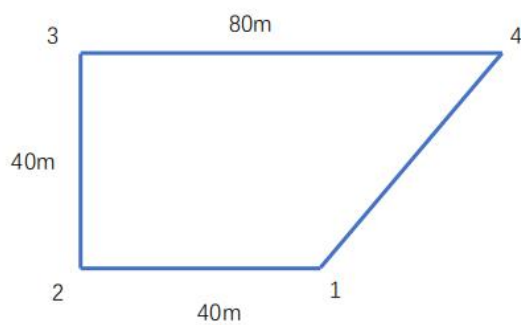


28



1. 高80m 其中12高60米
2. 垂直 水平速度均为5米
3. 3-2方位角为90度
4. 3点的停留时间5秒
5. 3点机头朝向270°
6. 图形中2点位于起飞点约45°方向100-500范围内
7. 4点为起飞初始点

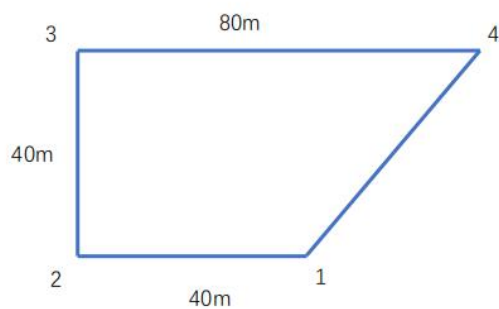
29



1. 014是一条直线
2. 4点在1点180度
3. 起飞点到1点50m
4. 高20, 水平速度5
5. 垂直速度3
6. 航线闭合不循环
7. 起始点2点



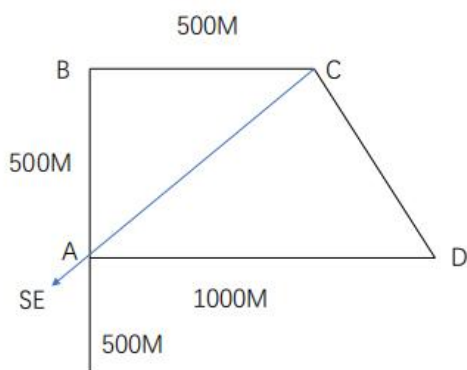
30



1. 3点在起飞点东南方向100M
2. 4点在3点东南方向
3. 停止转弯 停留3
4. 水平3 垂直1
5. 1点海拔20, 2海拔25, 3海拔30, 4海拔35



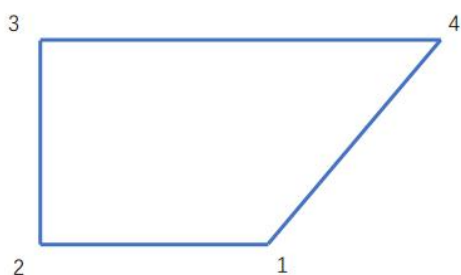
31



- H=60M
 水平5m/s
 V垂直1.5m/s
 航线闭合非循环
 T=3s



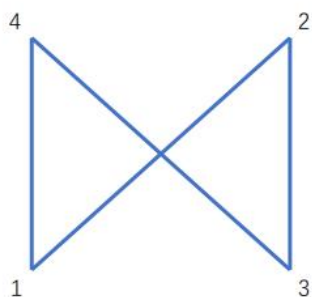
32



1. 12点边长40
2. 34点边长80
3. 水平5
4. 垂直5
5. 3飞往2点的航向角为270度
6. 循环 精准转弯
7. 由2点为起飞初始点
8. 测区位于起飞点315度方向50~500米内



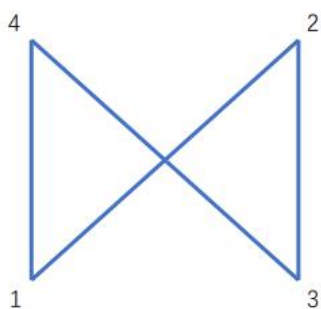
33



1. 2点在1点91度
2. 起飞点1点2点在一条线
3. 14和23边长40m
4. 2点到4点距离40m
5. 起飞点到1点50m
6. 停止转弯 停留时间4S



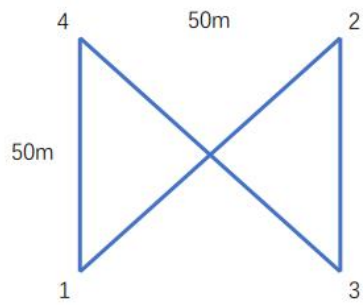
34



1. 012点一条直线
2. 1距起飞点50M
3. 14指向东南
4. 边长40 海拔30
5. 定点转弯 停留3
6. 闭合非循环
7. 水平2 垂直1

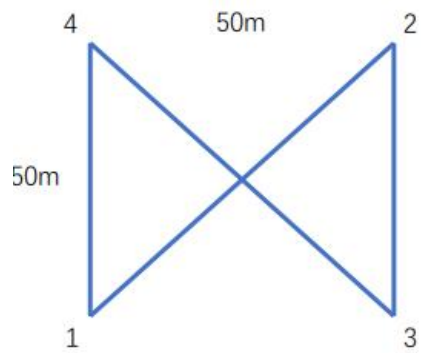


35



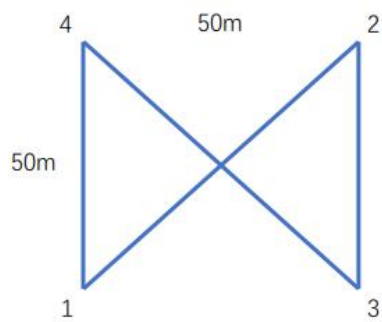
1. 014一条线
2. 4点在3点270度
3. 起飞点到1点50M
4. 14边=24边=23边

36



1. 起飞点在2点175度
2. 3点在2点175
3. 边长50, 海拔20
4. 起飞点距离3点20M
5. 自适应协调转弯
6. 水平4 垂直2

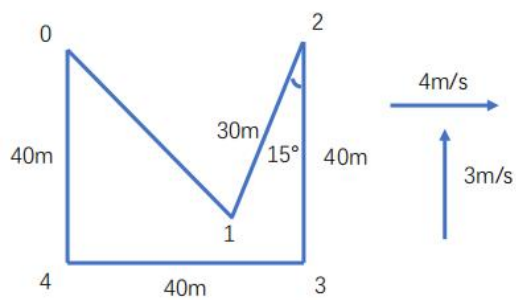
37



1. 1点在起飞点324度30m
2. 起飞点在3点324度20M
3. 12点海拔25, 34点海拔35m

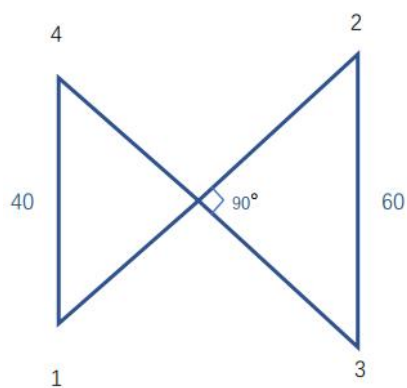


38



1. $0-4=4-3=3-2=40m$
2. $1-2=30$
3. 0点纬度 34.051177978515625
经度 109.13776397705078
4. 定点转弯, 停留五秒

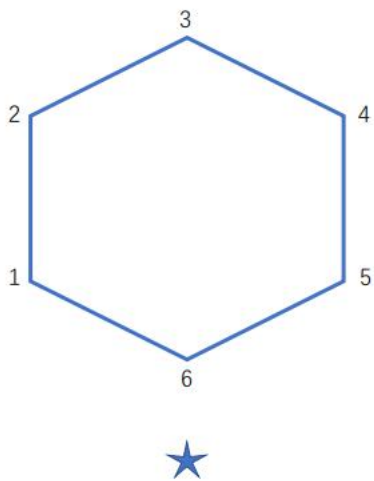
39



1. 3-2为SW
2. 123点高60 4点高70
3. 0-1为40m 014一条线
4. 水平3
5. 闭合不循环, 自适应协调转弯

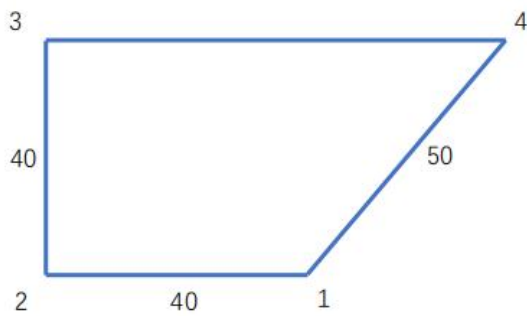


40



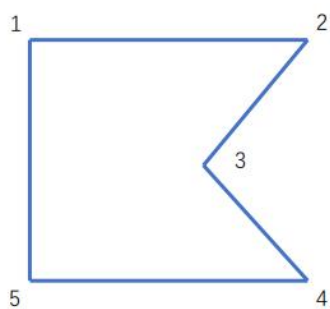
1. 起飞点在3点-50°45M
2. 4-1方位角250°
3. 边长50m, 123H50, 456H55
4. 定点转弯 T=3S
5. 水平4.5, 垂直2.5
6. 航线闭合并循环, 保留作图痕迹

41



1. 3-1航向角135°
2. 1点在起飞点的-45° 45m
3. H40
4. 水平4 垂直2
5. 精准转弯 T3
6. 航线闭合并循环

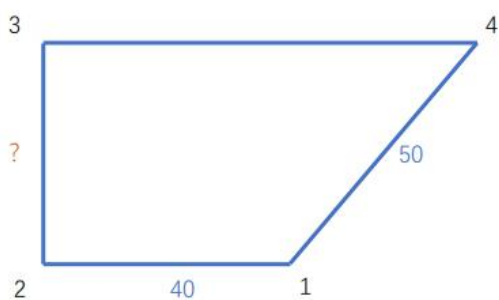
42



1. 起飞点在3点的 $55^{\circ}66m$
2. 23边朝N, 23边长70.71
3. 3点的停留时间5秒, 机头朝向 270°
4. 精准转弯, 闭合并循环



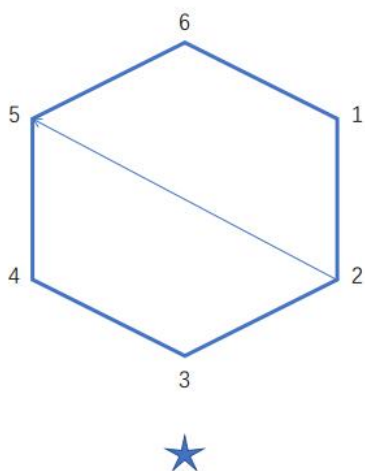
43



1. 3-1航向角 225°
2. 1点在起飞点的 $210^{\circ}100m$
3. H60
4. 水平5 垂直2
5. 精准转弯 T3
6. 航线闭合不循环

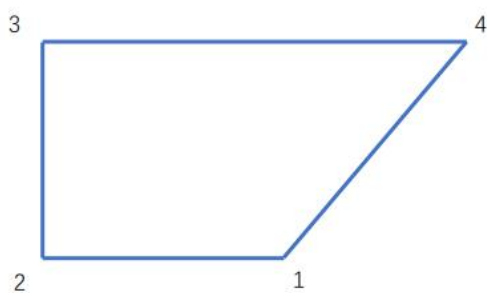


44



1. 飞机在2点, 精确航线
2. 2-5, 135°
3. 正六边形, 边长80m,
4. 定点转弯 $T=3S$
5. 水平2, 垂直2
6. 航线闭合并循环

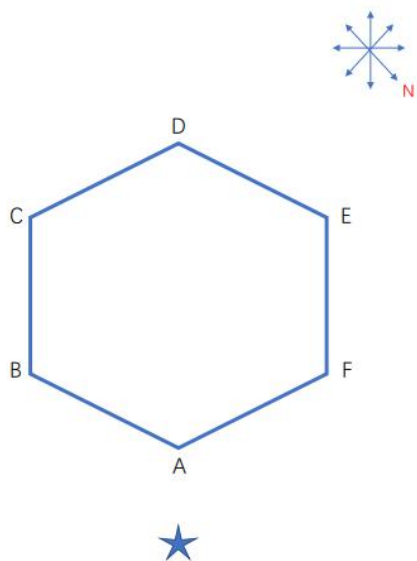
45



1. 起飞点/返航点无要求
2. 12长40, 23长30, 34长60
3. $\angle 2 = \angle 3 = 90^\circ$
4. H50, 水平3, 垂直2
5. 水平5 垂直2
6. 停止转弯, 4点T5
7. 航线闭合不循环

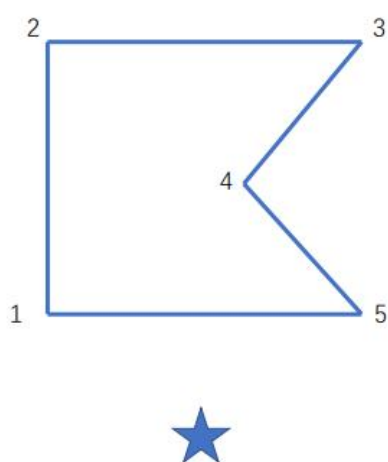


46



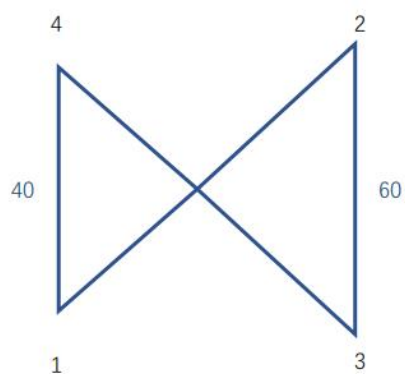
1. 边长30m, H50
2. D点机头朝向ES
3. 停止转弯, $T=5S$
4. 水平3, 垂直1
5. 航点顺序 $B \rightarrow A \rightarrow F \rightarrow E \rightarrow D \rightarrow C$
6. 航线闭合不循环

47



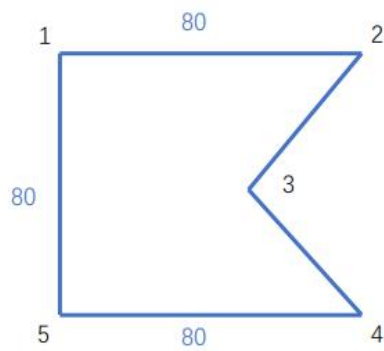
1. 023一条线
2. $4 \rightarrow 1, 80^\circ$
3. 起飞点到1点50米
4. $51=12=23=30$ 米
5. 精准转弯, 闭合不循环

48



- 1 、 034一条线
- 2 、 1 2 垂 直 3 4
- 3 、 闭合不循环, 自适应协调转弯

49



1. 3点经度 $109^{\circ}8'15.95''$
2. 纬度 $34^{\circ}3'4.24''$
3. 0→5, 30米, 054一条线,
4. 2→3, 90°
5. $\angle 2 = \angle 4 = 45^{\circ}$, $\angle 3 = 90^{\circ}$
6. H50, T5, 水平3, 垂直2
7. 精准转弯, 闭合并循环