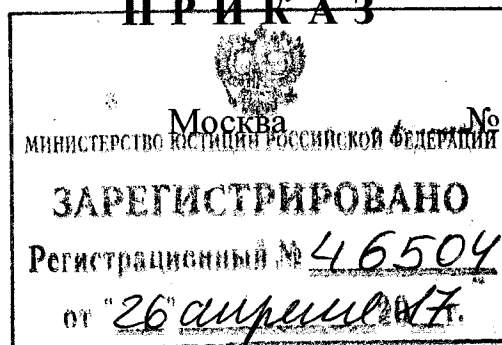




МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ  
(МИНТРАНС РОССИИ)

П Р И К А З

5 апреля 2017г.



Об утверждении типов требуемых навигационных характеристик для маршрутов зональной навигации

В соответствии с пунктом 17 Федеральных правил использования воздушного пространства Российской Федерации, утвержденных постановлением Правительства Российской Федерации от 11 марта 2010 г. № 138 (Собрание законодательства Российской Федерации, 2010, № 14, ст. 1649; 2011, № 37, ст. 5255, № 40, ст. 5555; 2012, № 31, ст. 4366; 2015, № 29 (ч. II), ст. 4487, № 32, ст. 4775; 2016, № 8, ст. 1130, № 29, 4838; 2017, № 9, ст. 1360), п р и к а з ы в а ю:

1. Утвердить следующие типы требуемых навигационных характеристик для маршрутов зональной навигации:

а) RNAV 10 - для выполнения полетов воздушных судов в океанических и удаленных районах воздушного пространства по маршрутам зональной навигации на базе навигации, основанной на применении автономных бортовых навигационных систем дальнего действия и оборудования, использующего входные данные от глобальной навигационной спутниковой системы (далее - GNSS);

б) RNP 4 - для выполнения полетов воздушных судов в океанических и удаленных районах воздушного пространства по маршрутам зональной навигации на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости, осуществляющего контроль за выдерживанием характеристик и выдающего предупреждения об отклонении от них и использующего входные данные от датчиков GNSS;

в) RNAV 5 - для выполнения полетов воздушных судов при использовании постоянной двухсторонней радиосвязи с органом обслуживания воздушного движения по маршрутам зональной навигации, стандартным маршрутам прибытия по приборам (далее - STAR) и стандартным маршрутам вылета по приборам (SID) на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости и

использующего входные данные от одного или комбинации следующих типов датчиков:

всенаправленных азимутальных/дальномерных радиомаяков (далее - VOR/DME);

дальномерных радиомаяков/дальномерных радиомаяков (далее - DME/DME);  
дальномерных радиомаяков/дальномерных радиомаяков/инерциальных опорных систем (далее - DME/DME/IRS);

инерциальных навигационных систем (далее - INS) или инерциальных опорных систем (далее - IRS);

GNSS;

г) RNAV 2 - для выполнения полетов воздушных судов при использовании системы наблюдения обслуживания воздушного движения и постоянной двухсторонней радиосвязи с органом обслуживания воздушного движения по маршрутам зональной навигации, STAR и SID на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости и использующего входные данные от одного или комбинации следующих типов датчиков:

DME/DME;

DME/DME/IRS;

GNSS;

д) RNAV 1 - для выполнения полетов воздушных судов при использовании системы наблюдения обслуживания воздушного движения и постоянной двухсторонней радиосвязи с органом обслуживания воздушного движения по маршрутам зональной навигации, STAR и SID, а также по схемам захода на посадку по приборам на начальном, промежуточном этапах и прерванном заходе на посадку (уходе на второй круг) на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости и использующего входные данные от одного или комбинации следующих типов датчиков:

DME/DME;

DME/DME/IRS;

GNSS;

е) RNP 2 - для выполнения полетов воздушных судов по маршрутам зональной навигации на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости, осуществляющего контроль за выдерживанием характеристик и выдающего предупреждения об отклонении от них и использующего входные данные от датчиков GNSS;

ж) RNP 1 - для выполнения полетов воздушных судов по STAR и SID, а также по схемам захода на посадку по приборам на начальном, промежуточном этапах и прерванном заходе на посадку (уходе на второй круг) на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости, осуществляющего контроль за выдерживанием характеристик и выдающего предупреждения об

отклонении от них и использующего входные данные от одного или комбинации следующих типов датчиков:

DME/DME;

GNSS;

з) RNP APCH, RNP AR APCH - для выполнения полетов воздушных судов по схемам захода на посадку по приборам на начальном, промежуточном, конечном этапах и прерванном заходе на посадку (уходе на второй круг) на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости, осуществляющего контроль за выдерживанием характеристик и выдающего предупреждения об отклонении от них и использующего входные данные от датчиков GNSS;

и) RNP 0,3 - для выполнения полетов воздушных судов по маршрутам зональной навигации, STAR и SID, а также по схемам захода на посадку по приборам на начальном, промежуточном этапах и прерванном заходе на посадку (уходе на второй круг) на базе навигации, основанной на применении оборудования, автоматически определяющего местоположение воздушного судна в горизонтальной плоскости, осуществляющего контроль за выдерживанием характеристик и выдающего предупреждения об отклонении от них и использующего входные данные от датчиков GNSS.

2. Признать утратившим силу приказ Министерства транспорта Российской Федерации от 9 ноября 2010 г. № 242 «Об утверждении типов требуемых навигационных характеристик для маршрутов зональной навигации» (зарегистрирован Минюстом России 9 декабря 2010 г., регистрационный № 19144).

Министр

Верно:

Консультант отдела документационного обеспечения



М.Ю. Соколов

Е.А. Морозова