

AC 107-006D作業手冊 「試辦計畫載貨運輸作業程序」 撰寫導引

交通部民用航空局 遙控無人機工作小組

115年5月26日





民航通告AC(Advisory Circulars)

▶ 類別：AC 107類 ✓

管理規則25~37

• AC 107-006D(現行版本)，遙控無人機作業手冊，113年12月01日發行

物流運輸章節：第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

▶ 類別：AC 107類 ✓

- AC 107-001A,遙控無人機產品登錄及標示作業,111.01.13,適用日期至114.11.30止
- AC 107-001B,遙控無人機產品登錄及標示作業,自114.12.01起適用
- AC 107-002A,最大起飛重量25公斤以上遙控無人機申請指南及檢驗程序,113.12.01
- AC 107-003A,遙控無人機試飛規範與注意事項,113.12.01
- AC 107-004B,遙控無人機學科測驗規範,111.07.13
- AC 107-005D,遙控無人機術科測驗規範,114.03.31起適用
- AC 107-006D,遙控無人機作業手冊,113.12.01
- AC 107-007,申請辦理遙控無人機檢驗及操作人員測驗業務指引,109.03.31
- AC 107-008,遙控無人機飛航安全指引,111.01.20
- AC 107-009,最大起飛重量2 至25 公斤遙控無人機申請指南及檢驗程序,113.12.01

網站路徑:

<https://www.caa.gov.tw>

⋮ 🏠 > 航空安全 > 安全公告及民航通告 > 民航通告

✓ 民航通告：針對特定事項或法規需求函頒通告，指引業者如何滿足法規之基本或可接受之需求。



交通部民用航空局

民航通告

主旨：遙控無人機作業手冊(Drone Operations Manual ; DOM)

發行日期：113.00.00 編號：AC 107-006D 發行單位：飛航標準組

一、目的：

本民航通告旨為提供政府機關(構)、學校或法人依民用航空法從事遙控無人機飛航活動前，申辦遙控無人機能力審查與編訂作業手冊(Drone Operations Manual, DOM)之指引。

二、修正說明：

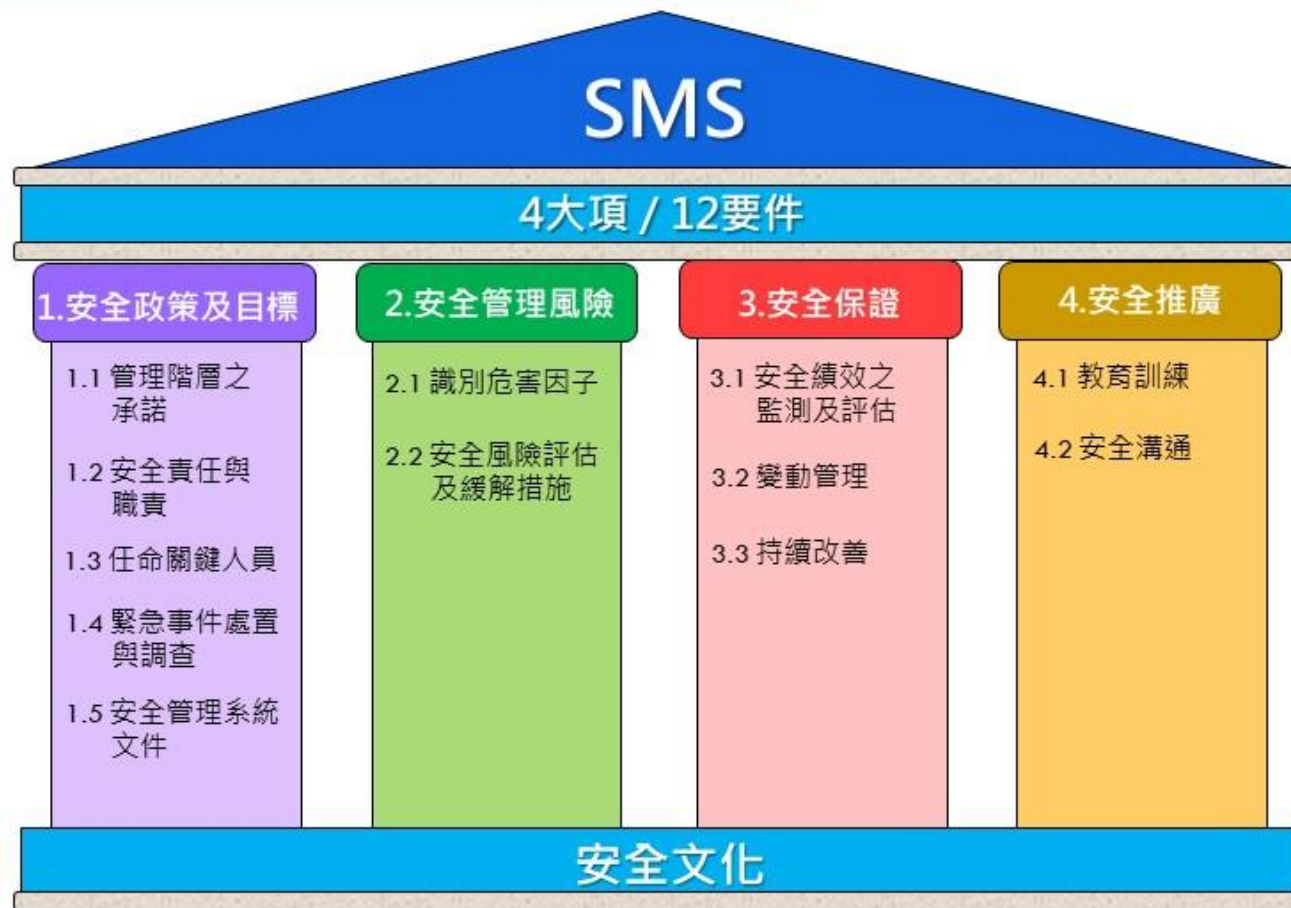
飛航規則第 60 條規定，距地面或水面 500 呎為有人航空器且視飛航之最低實際高度，遙控無人機高度逾 400 呎可能影響有人航空器之飛航。目前無人機逾 400 呎之空域管理以隔離空域方式進行，為增進政府機關(構)、學校或法人從事逾地面或水面 400 呎飛航活動時對於無人機即時高度與位置之資訊掌握能力，本次修正第 5 章操作限制排除事項與程序 5.1 飛航高度逾地面或水面 400 呎 5.1.3 注意事項及 5.1.4 特別規範。

近年來無人機群飛展演活動申請案逐步增加，為確保無人機群飛飛航作業以及地面眾多民眾與設施的安全，打造安全、有序的展演活動空間，本次訂定第 5 章操作限制排除事項與程序 5.5 同一時間控制二架以上遙控無人機 5.5.5 群飛活動注意事項，以提醒政府機關(構)、學校及法人進行無人機群飛活動時應注意之安全與活動申請事項。

另為增進國內遙控無人機物流發展及提升相關產業能量，明確遙控無人機載貨作業能力審查之評估標準，訂定第 6 章試辦計畫載貨運



安全管理系統架構





AC 107-006D · 遙控無人機作業手冊

✓ 第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.1 作業目標

- 6.1.1 作業緣由
- 6.1.2 作業範圍
- 6.1.3 起訖年月日
- 6.1.4 預期目標可靠度及累積飛行時數
- 6.1.5 操作限制排除事項及安全目標

安全目標

6.2 作業風險評估

- Specific Operations Risk Assessment, SORA
- 採用歐洲無人機組織 (JARUS) 之「特定操作風險評估(SORA)」規範做為作業風險評估工具。

風險管理

6.3 作業規定

- 6.3.1 作業階段
- 6.3.2 每日作業時間
- 6.3.3 載貨廊道
- 6.3.4 作業站點位置及緊急降落點佈局
- 6.3.5 運行與通訊程序
- 6.3.6 人員資格
- 6.3.7 執行方式
- 6.3.8 貨品清單

風險管理/安全保證

6.4 機隊管理

- 6.4.1 機隊情形說明
- 6.4.2 飛行載具性能諸元
- 6.4.3 機隊管理方式說明
- 6.4.4 運輸調度
- 6.4.5 飛行紀錄與保存方式
- 6.4.6 維修紀錄與保存方式

安全保證

安全管理系統SMS



AC 107-006D，遙控無人機作業手冊

✓ 第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.5 無人機飛航管理系統

- 6.5.1 任務規劃
- 6.5.2 資料管理
- 6.5.3 飛航狀態監控
- 6.5.4 作業區域三維地理資訊及障礙物
- 6.5.5 避讓或機載避障能力
- 6.5.6 數據及影像傳輸與通訊
- 6.5.7 電子圍籬系統
- 6.5.8 其他(如適用)

風險管理/安全保證

6.6 維護管理

- 6.6.1 維護人員與管理人員職責
- 6.6.2 維護計畫
- 6.6.3 維護程序
- 6.6.4 修理或改裝
- 6.6.5 軟體更新與維護
- 6.6.6 維護簽放程序
- 6.6.7 使用中故障、失效或缺陷報告

安全保證

6.7 人員訓練

- 6.7.1 人員訓練內容
- 6.7.2 訓練計畫與紀錄保存

安全提升

安全管理系統SMS



案前評估



| | |
|----|---|
| 案由 | 政府機關(構)基於公共利益目的從事遙控無人機物流推動計畫或以整合示範計畫方式進行 |
| 區域 | 請至「遙控無人機管理資訊系統」(https://drone.caa.gov.tw/)空域查詢功能確認航線位置 1.綠色區域為最佳，黃色次之 2.其他考量(人口密集區、橫跨交通系統..等) 3.進階內容-參考eAIP目視走廊 4.機場紅區或飛行高度逾400呎-暫不可行 |
| 站點 | 1.設施點位(整備站、卸貨點..等) 2.基礎設施(行控中心、基地台..等) |
| 機隊 | 1.構造(固定翼、旋翼或VTOL) 2.重量(公斤) 3.數量(架) |
| 團隊 | 1.職務(航務、運務、機務) 2.人數 |
| 期程 | 1.籌備(上述前置作業到完成各項審核) 2.審核(法人能力審查、飛航活動申請、檢驗) 3.驗證(實際執飛) |





作業手冊撰寫提醒



| | |
|-----------------------------------|---|
| 需求單位與執行單位 | 需求單位須為政府機關(構)，並檢附相關文件 |
| 計畫期程 | 審查涉及民航局不同組別業務，建議依以下階段進行，避免壓縮執行期間 1.以電子郵件或電話方式初步說明計畫概要(時間、地點、貨品等) 2.完成法人能力審查文件-作業手冊(含)第6章相關內容 3.取得能力審查核准證明，進行飛航活動申請 4.取得活動許可，依照作業手冊及活動許可內容執行 5.每月提交執行結果備查 |
| 風險評估 | 前項1.完成後先以附件7.SORA進行風險評估，再撰寫第6章其他內容 |
| 飛行區域規劃 (廊道與航線) | 1.座標以度分秒格式填寫 2.航線須提供高度剖面圖，並標註障礙物 3.遙控方式: 4G，須檢附飛行區域所用電信業者訊號覆蓋圖 Wi-Fi，須說明收訊距離及避免障礙物影響方式 |
| 起降點作業區域規劃 | 1.現場工作人員職務安排(附件8) 2.貨品清單(附件9) 3.作業區域安全管制 |
| ※執行物流載貨任務時，務必遵守並依照作業手冊內容操作 | |





第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.1.5 操作限制排除事項及安全目標

- 1. 預計排除之操作限制項目分別為哪幾項。
- 2. 安全水準係代表系統之安全程度。請以量化的指標(即描述或反應系統安全服務水準之參數)進行說明，指標包括：
 - ✓ 1. 無人機超出活動範圍之機率(以累積實際飛行數據來驗證，請提供試飛數據(含飛航軌跡)，計算試飛任務中超出活動範圍的機率，計算方式為(超出活動範圍的次數/總試驗飛行時數)，活動範圍定義為寬度100公尺之載貨廊道。)
 - ✓ 2. 運送時間(從接收命令至完成飛行任務所需時間)。
 - ✓ 3. 任務達成率(完成任務數/總任務數)。
 - ✓ 4. 可用率(平均故障時間/(平均故障時間 + 維修時間))。

第99條之14、
第28條

如：
夜間作業或目視範圍外作業

同一時間控制二架
以上遙控無人機



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

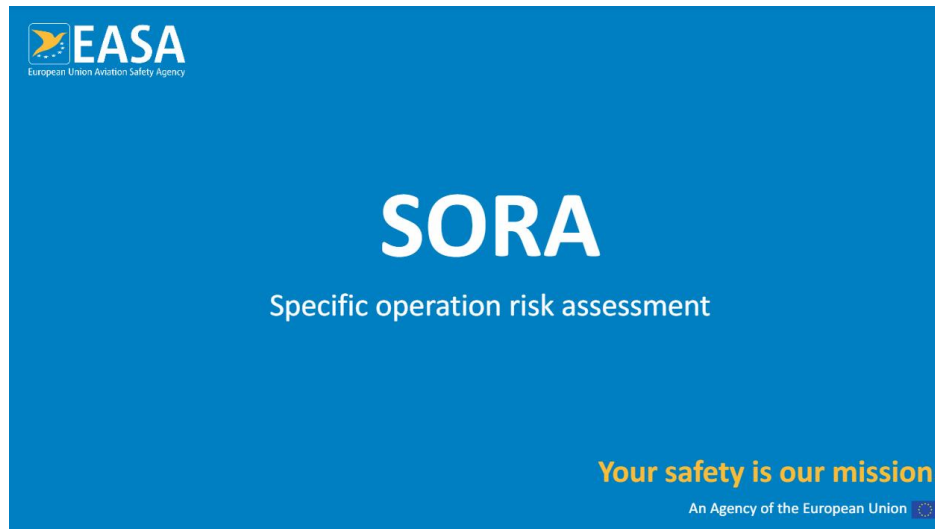
6.2 作業風險評估(Specific Operations Risk Assessment, SORA)

- 使用SORA 2.0版本，內容於附件7。

附件 7、作業風險評估(Specific Operations Risk Assessment, SORA)

(參照歐洲無人機組織 JARUS <http://jarus-rpas.org/> SORA 規範內容)

1. 作業概述(參照 SORA Annex A)
 - (1) 操作面
 - (2) 技術面
2. 地面風險等級
(計算 Ground Risk Class, GRC)
3. 空中風險等級
(計算 Air Risk Class, ARC)
4. 風險緩解性能要求
(提出 Tactical Mitigation Performance Requirement, TMPR) |
5. 特定操作安全保證級別
(決定 Specific Assurance and Integrity Levels, SAIL)
6. 營運安全目標與相應措施(參照 SORA Annex E)
[依據 SAIL 將 Operational Safety Objectives(OSO)彙整臚列相應規範，並檢視風險緩解措施是否列入 1.作業概述。]



<http://jarus-rpas.org/publications/>

第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.3 作業規定-第1部分

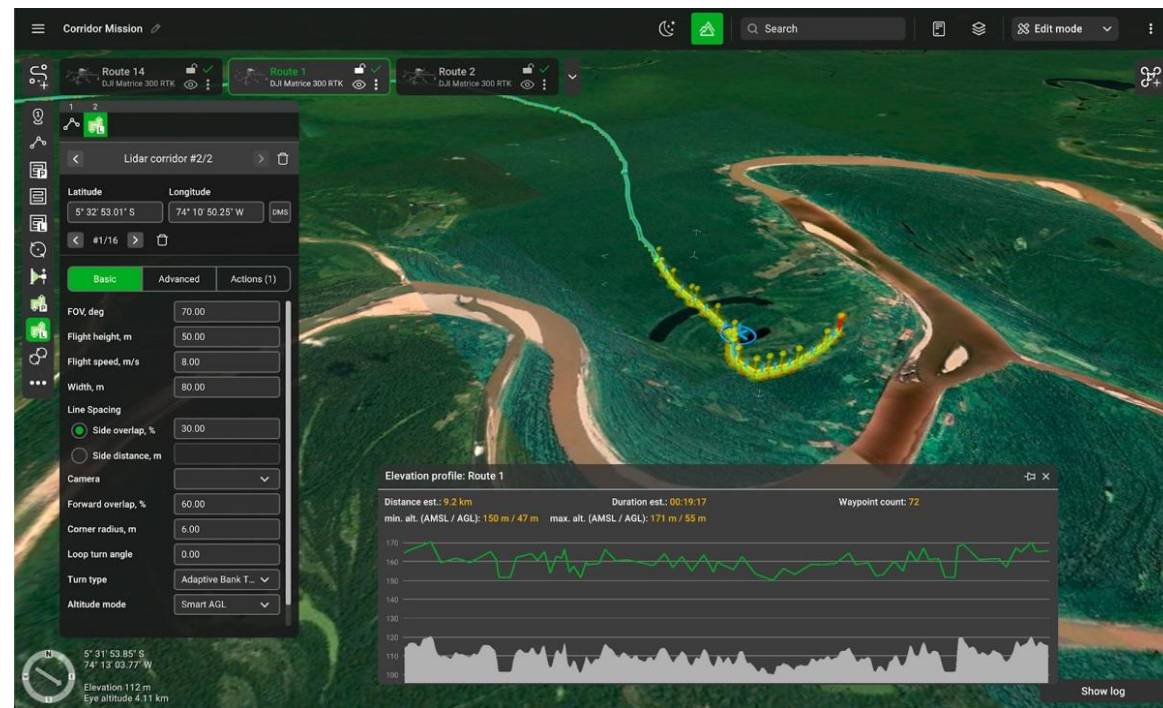
風險管理/安全保證

- 6.3.1 作業階段(申請單位自行劃分)
- 6.3.2 每日作業時間
- 6.3.3 載貨廊道

1. 以圖示方式說明飛航活動規劃空域範圍、座標、作業高度、飛行距離，**範圍定義為寬度100公尺之載貨廊道。**

2. 列表說明空域包含禁航區、限航區及航空站或飛行場四周之一定距離範圍及縣市政府禁止或限制區域之處理方式。

3. 列表說明每條路線之起點、中繼點、迫降點及迄點座標、相對距離及海拔高度。



資料來源:SPH Engineering,
<https://www.sphengineering.com/news>

第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

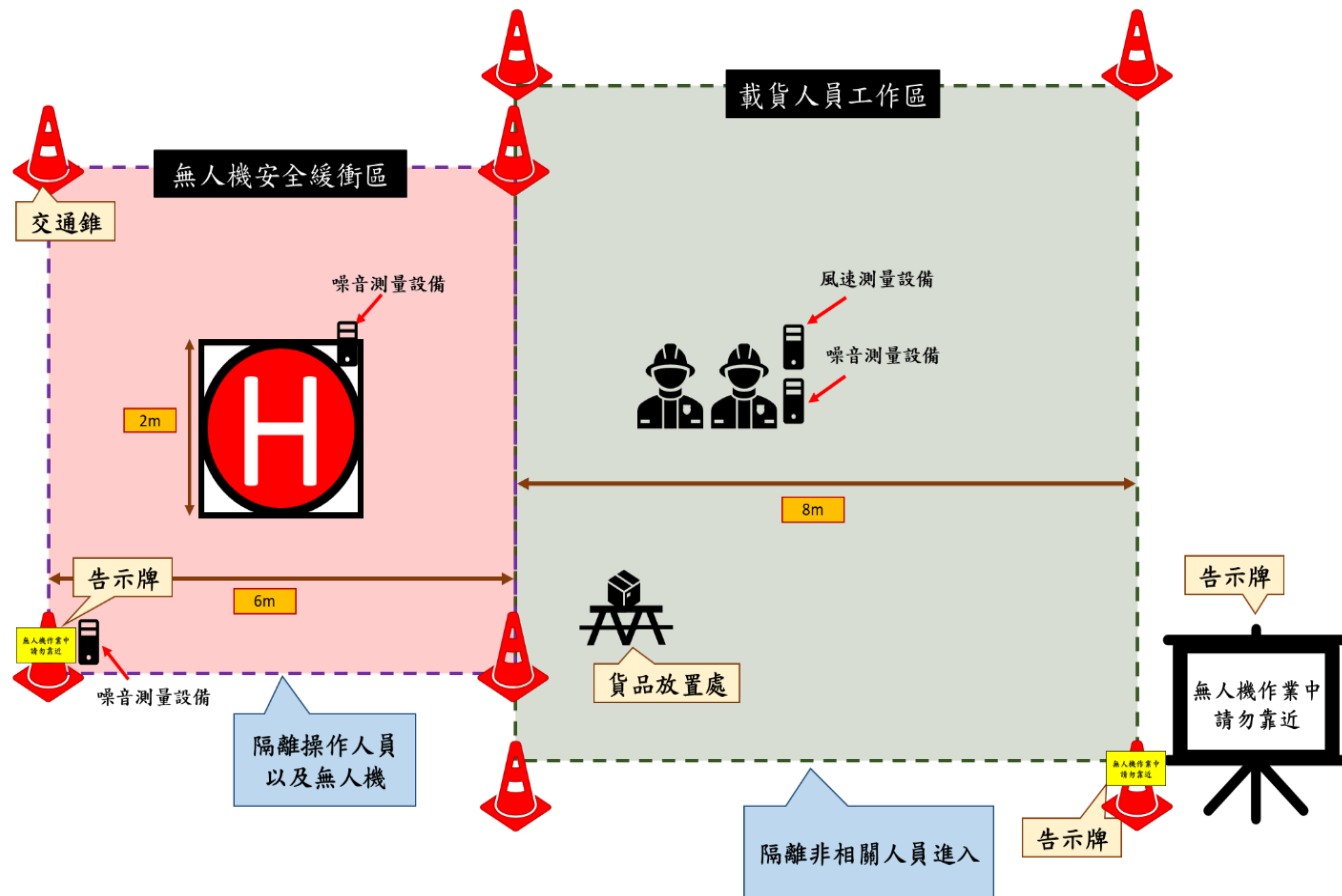
6.3 作業規定-第2部分

風險管理/安全保證

6.3.4 作業站點位置及緊急降落點佈局

[以圖示方式說明起降點設施、設備或管制區域佈局、貨品集散方式，以及噪音測量設備(設置於起降點、緩衝區內、外緣共3具)等，並依需求增列。噪音測量值於每次飛行後填寫(附件5)。]

6.3.5 通訊程序(說明載貨運輸監控管理方式及站點間通信聯絡方法)



資料來源:國立屏東科技大學



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序 6.3 作業規定-第3部分

風險管理/安全保證

附件8

▲ 附件 8、執行團隊人員編制狀況表(範例)



6.3.6 人員資格

1. 操作人應具備符合5.1-5.6操作限制排除事項之人員資格。
2. 觀察員應具備遙控無人機操作證。
3. 其他人員資格。

(如**裝載人員**、**維護人員**、**維護管理人員**、**安全管理人員**等，並依據SORA評估結果說明操作人、觀察員或相關作業人員應具備條件及特定訓練。)

4. 執行**團隊人員**編制如附件8。



| 姓名 | 職務 | 負責項目 |
|----|--------|----------|
| | 現場負責人 | |
| | 操作人 | |
| | 觀察員 | |
| | 安全管理人員 | 確定起降區域淨空 |
| | 裝卸人員 | |
| | 維護人員 | |
| | 維護管理人員 | |

依需求增列



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序 6.3 作業規定-第4部分

■ 「6.3.7執行方式」細項與說明內容。

• 6.3.7 執行方式

1. 操作規定 (將手冊4.1內容依據SORA評估結果作調整，含維護管理、天氣標準、油料電量管理及安全管理。)
2. 飛航準備 (將手冊4.2內容依據SORA評估結果作調整，含授權區域及絕對淨空區域劃設及人員派遣。)
3. 任務執行 (將手冊4.3內容依據SORA評估結果作調整，含區域管制。)
4. 任務後檢查 (將手冊4.4內容依據SORA評估結果作調整)
5. 緊急處置程序(將手冊4.5.1緊急程序內容依據SORA評估結果作調整，至少包括GNSS失效、導控通訊系統失效、動力或電力異常，並說明酬載異常狀況處理。)
 - (1)飛行中貨架異常
 - (2)飛行中貨物脫落
 - (3)卸貨過程異常
6. 飛安相關事件報告(將手冊4.5.2緊急通報內容依據SORA評估結果作調整)



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序 6.3 作業規定-第5部分

風險管理/安全保證

- 6.3.8 貨品清單如附件9

若屬空運危險物物品，請參閱國際航空運輸協會(IATA)所編定之「危險物品作業規則(DGR)」規定，或至本局「危險物品」說明網站查詢相關資訊：

<https://www.caa.gov.tw/article.aspx?a=193&lang=1>

附件9、貨品清單

| 品名 | 裝貨地點 | 件數 | 總毛重 (單位:公斤) | 是否屬空運危險物物品*? <small>*請參閱國際航空運輸協會(IATA)所編定之「危險物品作業規則(DGR)」規定</small> |
|----|------|----|----------------|---|
| | | | | <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是 若勾選 <input type="checkbox"/> 是，須另提出申請 |
| | | | | <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是 若勾選 <input type="checkbox"/> 是，須另提出申請 |
| | | | | <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是 若勾選 <input type="checkbox"/> 是，須另提出申請 |



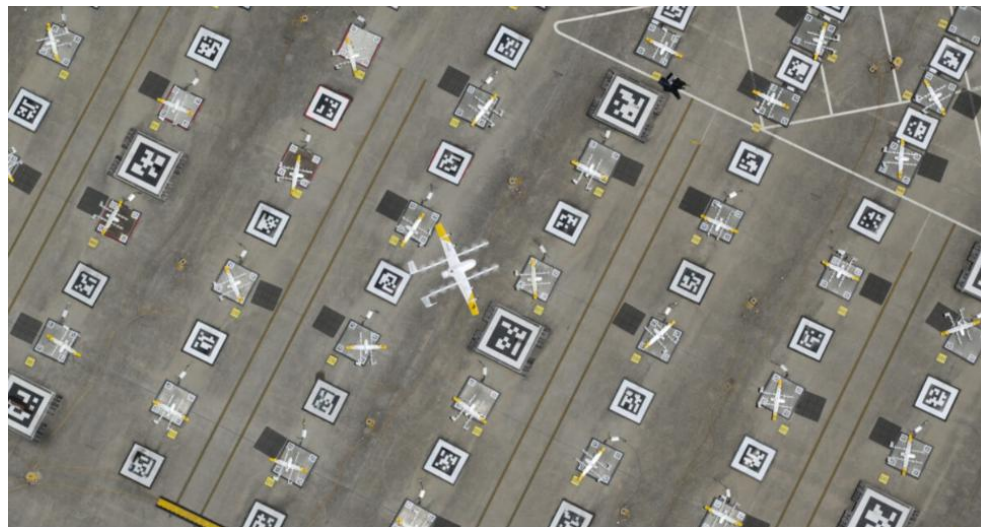
第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.4 機隊管理

- **6.4.1 機隊情形說明**(含無人機型式、型號、重量、註冊碼、數量、出廠日期、檢驗說明等。)
- **6.4.2 飛行載具性能諸元**(共計21細項)
- **6.4.3 機隊管理方式說明**(機隊飛行編組、裝載作業及運行監控管理之人員職責與作業方式。)
- **6.4.4 運輸調度**(載貨路線的劃設內容包括空中路線、進離場路線、起降點與備降點。說明如何運透過機隊管理，在預劃設的運送路徑進行送貨排程時刻表規劃，以及該路線如何保持無人機起飛、返程及返回基地之時間間隔，以維持空中廊帶的運輸安全性。)

安全保證

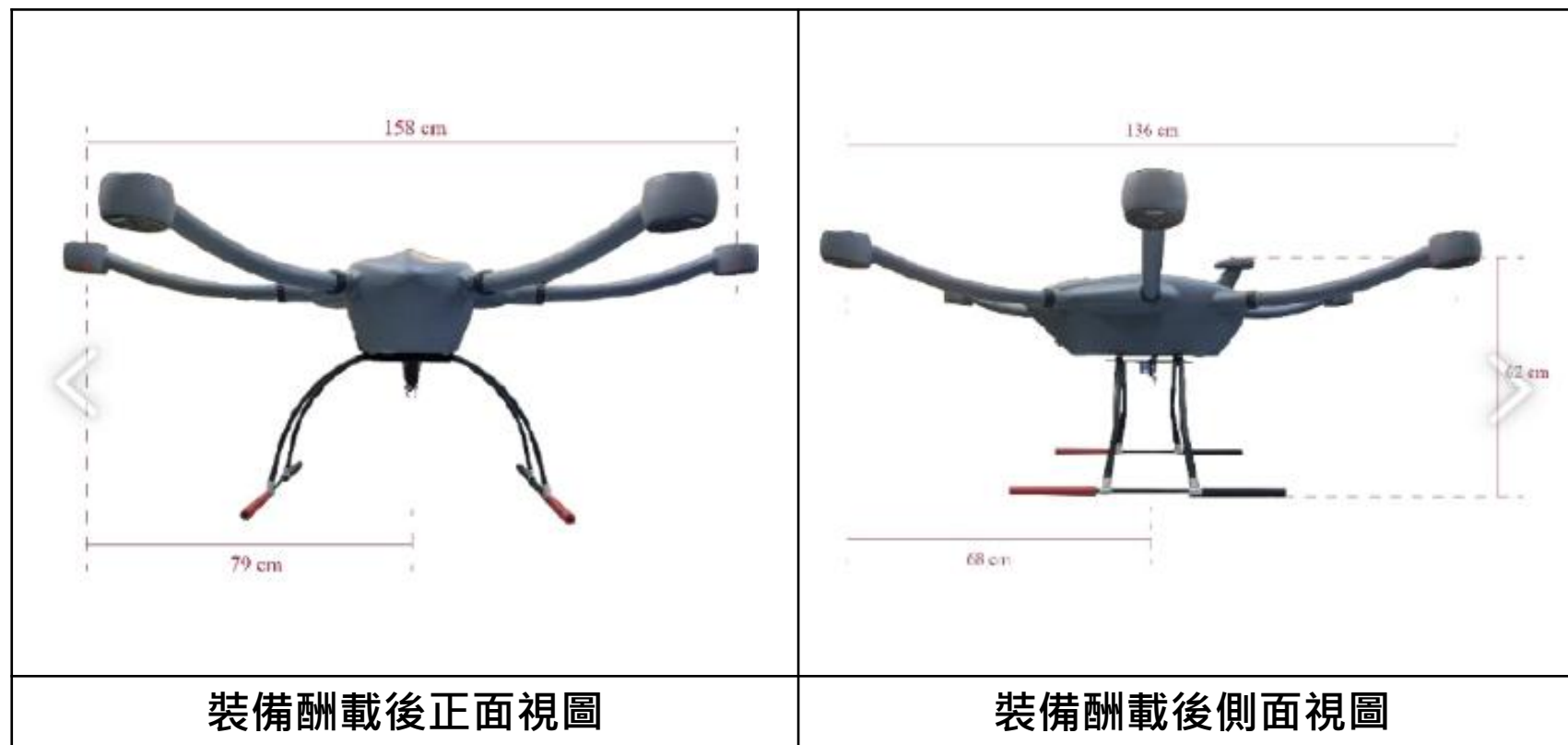
- **6.4.5 飛行紀錄與保存方式**(不限形式，內容應包含無人機型式、型號、註冊碼、歷次飛行時數及距離、總飛行時數及距離、飛行異常狀況處置、飛航軌跡紀錄。)
- **6.4.6 維修紀錄與保存方式**(不限形式，內容應包含無人機型式、型號、出廠日期、註冊碼、總飛行時數及距離、維護計畫(含定期檢修期程及定期更換零組件項目)、歷次定期維修日期及項目、歷次不定期維修日期及項目。)



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

■ 6.4.2 飛行載具性能諸元>7. 酬載方式 範例如下:

[以圖示說明酬載裝、卸方式及最大容納尺寸(長*寬*高,公分)。]



資料來源:臺灣希望創新股份有限公司

第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

■ 6.4.2 飛行載具性能諸元>7. 酬載方式 範例如下:

[以圖示說明酬載裝、卸方式及最大容納尺寸(長*寬*高,公分)。]



Step 1 : Unlatch and open the loading door



Step 2 : Push the parcel inside the catcher along the guider



Step 3 : Close and latch the door



卸貨機構(關閉或卸貨機構收回)



Step 1 : After drone landing, the servomotors release the unloading doors, and the parcel falling from the catcher.



Step 2 : After parcel falling, the Torsion springs will close the door, door sensors sensed and servomotors lock the doors, ultrasound sensor double confirm parcel fallen, then drone takes off and flies back.



卸貨機構(打開或卸貨機構啟動)



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.5 「無人機飛航管理系統」內容-第1部分

安全保證

• 6.5.1 任務規劃

(說明系統如何進行飛行路徑規劃，並說明如何針對飛行範圍與周遭環境進行場域勘查，設定合適路線與點位參數。)

• 6.5.2 資料管理

(說明系統如何進行氣象資訊蒐集處理、飛航軌跡資料紀錄(包含時間、座標(經緯度)、飛行高度、飛行速度、飛航方向)以及無人機機動性能(包括爬升和下降性能)的數據蒐集與紀錄等。)

• 6.5.3 飛航狀態監控

(說明系統如何進行無人機識別與監控每架無人機的即時狀態，並提供導航精度以及基礎設施對於飛航狀態監控的相關性能要求及可提供的即時資訊。)



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.5 「無人機飛航管理系統」內容-第2部分

安全保證

- 6.5.4 作業區域三維地理資訊及障礙物

(說明活動前如何調查作業區域地形及障礙物，包含飛行路徑範圍之海拔高度、障礙物之座標與高度等資訊。)

- 6.5.5 避讓或機載避障能力

(說明系統避讓能力如何運作，以及無人機本身機載避障能力與飛航管理系統間的互動運行方式及安全保障作法。)

- 6.5.6 數據及影像傳輸與通訊

(說明通訊方式的頻譜(可用性、適用性、安全性等)、通訊網路安全、控制輸入執行時的延遲、通訊時的延遲、飛行中位置回報機制(最少每1秒1次，視飛行速度另訂)以及無人機飛航管理系統、航空交通管制與有人機之間的通訊方式。)



6.5 「無人機飛航管理系統」內容-第3部分

安全保證

- 6.5.7 電子圍籬系統

(說明飛航時接近載貨廊道邊界時之告警及處理機置。遙控無人機之路徑規劃應參考本局禁止或限制遙控無人機活動區域；如有進入禁止或限制活動區域之需求，應依規定辦理活動申請。)

- 6.5.8 其他(如適用)

(說明系統互通性或系統架構適應性等相關重要系統功能與資訊或使用**第三方飛航管理系統**提供服務)



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.6 維護管理-第1部分

■ 主要針對維護等相關人員職責、無人機載貨機隊的維護計畫及維護程序進行詳細說明，子章節如下：

• **6.6.1 維護人員與管理人員職責**(說明附件8中維護人員與維護管理人員的職責)

• **6.6.2 維護計畫**[維護計畫的主要目的是透過預防性維護和檢查，以確保無人機的持續安全性和可靠性。說明無人機機體、電子、通訊導航等設備模組的維護範圍、定期維護項目與時距(如:總飛行時數累計50小時或飛行200次等)及定期更換零組件項目。]

• **6.6.3 維護程序**

1.飛行前、後檢查表(如附件4)

2.無人機各模組保養及維護程序

• **6.6.4 修理或改裝**(若組件出現無法使用、異常或損壞的跡象，必須對其進行修理或更換。組件每次修理或改裝完工後確實填寫遙控無人機維護或改裝紀錄簿。)

安全保證

附件4

AC 107-005D,遙控無人機術科測驗規範,第207-209頁(多旋翼)

附件3、2公斤以上無人多旋翼機飛行前/後360度檢查表(範例)

| 民航局遙控無人多旋翼機飛行前/後360度檢查表 | | | | |
|-------------------------|------------------------------|---|---|---|
| 測驗日期 | | 申請人 | | 身分證字號 |
| 測驗類別 | <input type="checkbox"/> 基本級 | <input type="checkbox"/> 高級 | 測驗級別 | <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> II <input type="checkbox"/> III |
| 項次 | 內容 | 飛行前 | 飛行後 | 備註 |
| 壹 動力系統 | | | | |
| 1 | 螺旋槳：目視外觀無裂損 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 2 | 馬達：確認已固裝妥當及目視外觀無裂損 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 3 | 方向性檢查：確認馬達及螺旋槳正/反裝安裝正確 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 貳 載具 | | | | |
| 1 | 電池或油箱：檢查外觀、工作電壓、油量，及確認已固裝妥當 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 2 | 機臂：外觀確認已固裝妥當 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 3 | 機身及酬載(如適用)：外觀確認已固裝妥當 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 4 | 飛行控制器：外觀確認已固裝妥當 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 5 | GPS模組：外觀確認已固裝妥當 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 6 | 點火系統或電系接頭：外觀確認已固裝妥當 | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 7 | 全系統動態檢查(包含手持操控器) | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> | |
| 檢查人員： | | | | |



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.6 維護管理-第2部分

安全保證

- **6.6.5 軟體更新與維護**(說明軟體更新與維護的類型、項目、頻率、時間、支援週期、軟體版本紀錄及修訂說明等，特定項目請說明製造商或軟體提供商的建議更新與維護計畫內容。)
- **6.6.6 維護簽放程序**(說明定期維護或遙控無人機系統的修理、改裝後，應由適當人員完成檢查及簽證並完成試飛，始能恢復可用。歷次維護檢查、簽證並完成試飛之程序應保存相關紀錄。)
- **6.6.7 使用中故障、失效或缺陷報告**(說明使用時由操作人、觀察員、裝卸貨人員所發現的故障、失效或缺陷，致有不安全之情況時，所採取符合法規要求之報告程序與補正措施。)

附件2

遙控無人機維護或改裝紀錄簿(範例)

| 註冊碼：B-XXX00000 | 所有人：OO公司 | 開始使用日期：2020/02/20 | | | |
|-----------------|--------------------|-------------------|--------|-------|-------|
| 廠牌/型號：DXI/M5000 | 製造序號：s/n1234567890 | 最大起飛重量(kg)：3 | | | |
| 2020年 | | | | | |
| 月 | 日 | 工作 | 狀況說明 | 處理結果 | 附註/簽署 |
| 8 | 8 | 維護 | 00000 | 00000 | 丁OO |
| 9 | 10 | 修理 | □□□□ | □□□□ | 丁OO |
| 9 | 13 | - | 轉借OO公司 | | |
| 10 | 25 | - | OO公司返還 | | 轉載如附件 |
| 10 | 25 | 維護 | 接收檢查 | 00000 | 丁OO |
| | | | | | |



第6章 試辦計畫載貨運輸作業程序

6.7 人員訓練

- 主要針對載貨營運各類人員的訓練內容以及訓練計畫與紀錄進行詳細說明，子章節如下：
 - **6.7.1 人員訓練內容**(說明以下各類人員訓練計畫內容、定期複訓計畫與時間頻率。操作人訓練內容應包括入職初始訓練、操作限制排除訓練、屆期換證訓練及恢復訓練等。)
 1. 操作人
 2. 觀察員
 3. 維護人員
 4. 地面相關作業人員(含管制、裝卸人員)
 - **6.7.2 訓練計畫與紀錄保存**(說明人員訓練教員資格及如何辦理人員訓練計畫。紀錄保存應說明訓練教材、課程表相關之訓練計畫、受訓人員名冊、簽到紀錄、課程內容等訓練資料保存之方式與保存時效。)

實際運行案例

■ 基礎設施:基地台



行控中心

起降場地

機務整備

安全管制





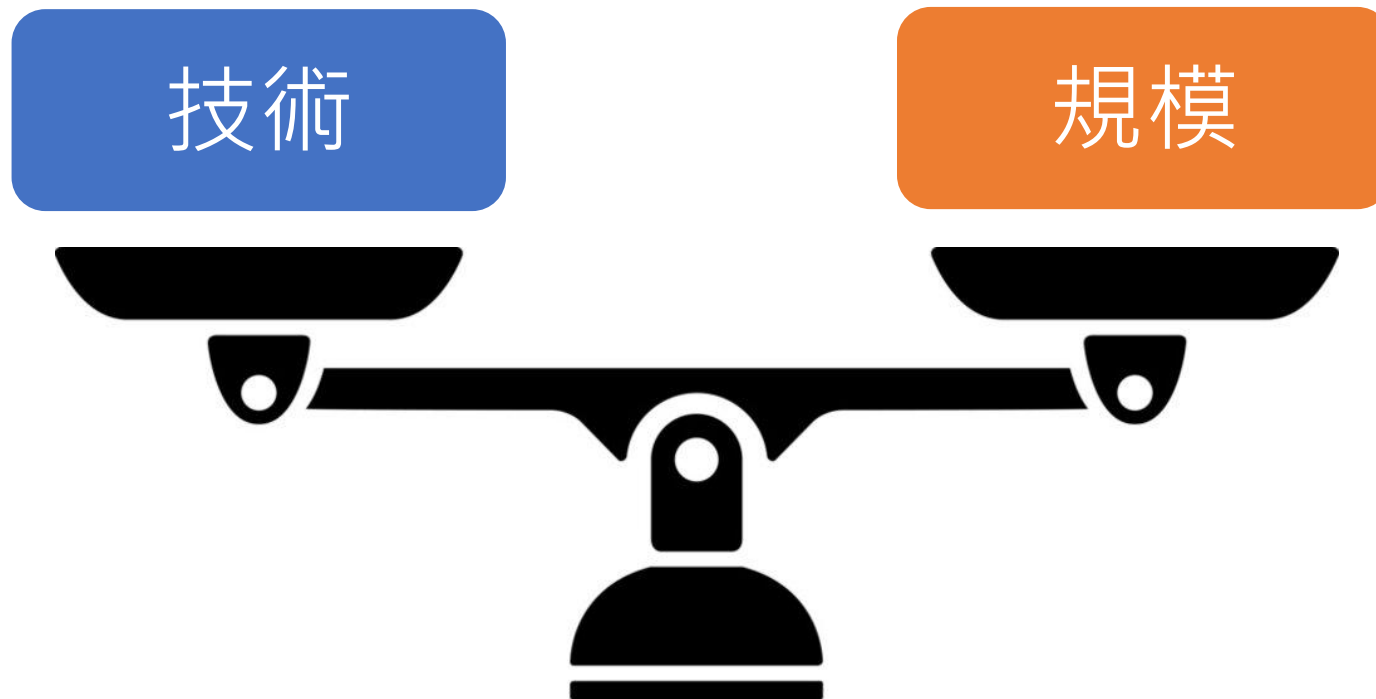
小結

■ 無人機相關產業

技術

■ 人員、資本

規模





交通部民用航空局

Civil Aviation Administration, MOTC

報告完畢
Thank You
敬請指教