



中华人民共和国公共安全行业标准

GA/T 1382—2018

基于多旋翼无人驾驶航空器的 道路交通事故现场勘查系统

Investigation system for road traffic accident scenes based on
multi-axis unmanned aircraft

2018-03-26 发布

2018-03-26 实施

中华人民共和国公安部 发布

目 次

前言	I
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 组成和代号	2
5 技术要求	2
6 试验方法	5
7 检验规则	8
8 标识	10
9 包装、运输和贮存	10
参考文献	11

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

本标准由公安部道路交通管理标准化技术委员会提出并归口。

本标准负责起草单位：公安部交通管理科学研究所。

本标准参加起草单位：中国人民解放军第三军医大学、无锡华通智能交通技术开发有限公司。

本标准主要起草人：高岩、李毅、尹志勇、宋耀鑫、苏森、明健雄、吴瑞玉、程晨、李平凡、任皓。

基于多旋翼无人驾驶航空器的 道路交通事故现场勘查系统

1 范围

本标准规定了基于多旋翼无人驾驶航空器的道路交通事故现场勘查系统的组成、技术要求、试验方法、检验规则等。

本标准适用于基于多旋翼无人驾驶航空器的道路交通事故现场勘查系统。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件,仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

GB/T 11797 道路交通事故现场图形符号

GJB 6703—2009 无人机测控系统通用要求

GA 41 道路交通事故痕迹物证勘验

GA 49 道路交通事故现场图绘制

GA/T 1411.1—2017 警用无人驾驶航空器系统 第1部分:通用技术要求

GA/T 1411.3—2017 警用无人驾驶航空器系统 第3部分:多旋翼无人驾驶航空器系统

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

多旋翼无人驾驶航空器 **multi-axis unmanned aircraft**

具有3个及以上旋翼,能垂直起降、自由悬停的无人驾驶航空器。

[GA/T 1411.1—2017,定义3.5]

3.2

基于多旋翼无人驾驶航空器的道路交通事故现场勘查系统 **investigation system for road traffic accident scenes based on multi-axis unmanned aircraft**

用于道路交通事故现场勘查,以多旋翼无人驾驶航空器为平台,具有图像航摄、测量和现场图绘制等功能的装备。

3.3

控制站 **control station**

用于实现任务规划、链路控制、飞行控制、载荷控制、航迹显示、参数显示、图像显示和载荷信息显示以及记录和分发等功能的设备。

[GJB 6703—2009,定义3.3]

3.4

标准飞行工况 **standard flight condition**

为体现无人驾驶航空器的飞行性能而设置的统一飞行条件。