

ゲームの詳細な手順表

フェイズ、もしくはフェイズ中の行動項目に※印が付いているものは、空対地戦闘シナリオにのみ用いられる手順である。

行動項目の数字が茶色で示されているものは、地上ユニットの行動である。

1. ※AAA 活動フェイズ

1. 計画射撃：中・重対空砲のみ可能。目標ヘクスと高度を記録する(24.1.3)。
2. 弾幕射撃：軽・中対空砲のみ可能。実行する AAA ユニットに弾幕射撃マーカーを置く(24.1.2)。

2. ※SAM 活動フェイズ

1. レーダー再起動：シャットダウン中のレーダーは **DR6 以下で再起動**できる(26.0 ; 60R)。
2. レーダーのシャットダウン：ARM 警報(Alert)を受けたレーダー(EWR は不可)は **DR6 以下でシャットダウン**できる(26.0 ; 60R)。

3. BJM ノイズジャミング：妨害対象となるアークを決定する。可能なアークは BJM のランク(A~D)によって決まる。アーク内にいる友軍機に対するレーダー索敵とロックオンの判定に、[BJM レベル(数値)－ECCM]が加算される。ただし、有効な周波数に合致していなければならない(19.4.1)。

4. BJM スタンドオフジャミング：攻撃対象アーク内にいる敵レーダーのうち、特定のものを妨害する。妨害可能な数は BJM のランク(A~D)と乗員数によって決まる。[BJM レベル(数値)－ECCM]以下の DR で妨害は成功し、対象のレーダーにジャミングマーカーが置かれ、一切の機能を失う(19.4.1)。

5. 第 1 SAM ロックオン：即応 SAM のみがロックオンを試みられる。IR/光学/レーザー誘導であれば目視ロックオン(25.2 ; 25.4)、レーダー誘導であれば TTR ロックオン(25.3)を試みる。TTR ロックオンには、AJM と BJM の影響に ECCM を加味したものが修整として加えられる。

6. SAM 発射：目標をロックオンしている SAM を発射する。CG/TVM 誘導方式のレーダー誘導 SAM は、ロックオンされていない状態での無誘導発射が可能である。

7. EWR/CCU 情報伝送：EWR がすでに探知している目標の情報を、SAM の TTR に伝送できる。どの情報をどの SAM に転送するか宣言し、**DR7 以下で成功**する。成功した場合、次の TTR ロックオンの DR に－3 の修正が付く(25.1)。

8. 第 2 SAM ロックオン：すべての SAM がロックオンを試みられる。

9. DJM/AJM によるレーダーロックオン破断：すでに確立している TTR ロックオンに対し、有効な周波数(DJM のランクで決まる)で働く DJM(19.4.3)があれば破断の試みを行う。[DJM のレベル(数値)－ECCM]以下の DR で破断が成功する。AJM は BR/CG 誘導方式の TTR にのみ有効であり、[AJM のレベルの 1/2(端数切り上げ)－ECCM]以下の DR で破断に成功する。

10. チャフ/ミニジャマーによるレーダーロックオンの破断：PPL によってチャフ/ミニジャマーが発射されているなら、すでに確立されている TTR ロックオンに対し破断の試みを行う。[デコイ防御レベル]以下の DR で破断に成功する。RWR-C/D は PPL の防御レベルを増強する効果があることに注意(19.2)。

11. フレアによる光学(目視)/レーザーロックオンの破断：PPL によってフレアが発射されているなら、すでに確立されている OG/LG 誘導の SAM によるロックオンに対し、破断の試みを行う。PPL の防御レベルにかかわらず、DR1 で破断に成功する。

12. 自衛モード ARM の発射：ARM 搭載機に対して TTR ロックオンが確立している場合、その TTR に対して ARM を発射できる。発射されたミサイルは、発射航空機の飛行直後に飛行する(26.0)。

※1回の対地攻撃と考える。その他の対地攻撃、空対空機関砲/ロケット弾および空対空ミサイルの発射、レーダー索敵/ロックオンの試みは不可。

3. 失速機フェイズ

1. 操縦不能からの回復：操縦不能(方向感覚喪失)機は DR を行い、**6 以下で回復**する。回復した機は通常飛行(降下のみ；高ピッチ率航空機であれば水平飛行可能)に回復する。

操縦不能回復判定修正			
フライ・パイ・ワイヤ	－2	ベテラン(V)	－1
シェラ・ホテル(SH)	－1	訓練(G)	＋2

2. 失速航空機の判定：最低許容速度以上の速度になった失速航空機は、通常飛行(降下か水平飛行のみ)に回復する。最低許容速度未満の速度となった航空機は失速状態となる。この時点で失速状態の航空機は DR を行い、**5 以下で操縦不能**となる。

操縦不能判定修正			
フライ・パイ・ワイヤ	＋1	ベテラン(V)	＋1
シェラ・ホテル(SH)	＋1	初級(N)	－1
自信に富む(Exc.Conf)	＋1	訓練(G)	－2
自信に欠ける (P.Conf)	－1		

4. 視認フェイズ

1. ※地上 FAC による指示：地上 FAC(11.6)は、6 ヘクス以内で LOS が通る地上目標のいずれか 1 つに対し、レーザースポットか、煙幕を置く。

2. ※LOS 確認：必要なユニット間の LOS を確認する。

3. ※地上視認宣言：地上ユニットを視認(11.2)する航空機を宣言する。地上を視認した航空機は、付随的な視認を除き、空中の航空機・ミサイルを視認できない。

4. ※地上目標の視認：視認を実行する航空機は、視認対象となる隣接する 2 アークを宣言。LOS 内でかつ視認距離内にある非カモフラージュの地上目標は自動的に視認される(11.2)。

5. ※カモフラージュされた地上目標の視認：カモフラージュされた地上目標の**視認距離は 1/2 になり、さらに DR5 以下を必要とする**(11.2)。

6. ※地上ユニットの識別：視認済みの地上ユニット(今回の索敵アーク内にあるもの)の各々に対し、DR を行う。**[10 一目標までの距離] 以下の DR で識別(11.5)**される。

7. パドロックの宣言：このターンにパドロック(11.1)する敵空中目標(ミサイルもしくは航空機)を宣言する。パドロックの対象外となった空中目標は、以前視認されていたとしても非視認状態となる。

8. 空中目標視認の試み：非視認状態の空中目標に対し、新規に視認を試みる(11.1)。手順 4 で地上目標を視認した航空機は、付随的な視認出ない限り空中目標を新規視認できない。

9. 航空機の識別：視認済み航空機を識別(11.5)する。ミサイルは視認フェイズで識別されることはない。

※視認距離は通常 2 高度レベルを 1 ヘクスとして換算するが、下から上に見上げる場合には 4 高度レベルの差を 1 ヘクスに換算する(夜間の場合はどちらも 2 高度レベルの差を 1 ヘクスに換算する)。

5. 航空機行動決定フェイズ

1. DDS の ON/OFF：DDS(19.2)を 1 ターンの間機能させるか否かを決定する。

2. レーダー照射：ロックオン済みの目標に対し、“照射(17.4)”を実行できる。照射は、RHM、および通常の AHM の発射/誘導に必要である (MCG AHM には不要)。照射を実行している航空機は、その目標と同時に飛行する。

3. ミサイル回避行動：ミサイルを視認しているか、警報を受けている航空機は回避行動(14.5)を宣言できる。

※“撃ちあい”の場合は秘密裏に記録し、相互に見せ合う(17.5)。

4. ※レーザー指示航空機：統合攻撃において、レーザー指示を実行する航空機(およびこの統合攻撃に参加する航空機)を宣言する。レーザー指示航空機は、他の攻撃実行航空機に先んじて飛行することになる(27.2)。

5. ※空中 FAC：このターンに目標指示を行う空中 FAC 航空機を宣言する。その航空機は、他の自由航空機に先んじて飛行することになる。

6. レーダー/兵器の特殊モード：レーダーの特殊モード(ボアサイト/自動追跡；16.6)の使用宣言、もしくは IRM シーカー・ロックオンの補助(レーダー・VAS・IRSTS；15.5)の使用や、ジャミングのモード変更等の宣言を行う。

※ダメージ・コントロール(10.3)の実施宣言は、飛行フェイズに該当航空機の飛行開始時に行う。

6. 飛行順序決定フェイズ

1. 航空機の相対位置確認：各航空機が不利・非優位・優位のどの位置にあるかを判定する(12.2)。優位機となるには、自由航空機でかつ自機の 150° 以下のアーク内の距離 9 ヘクス以内・高度差-6～+9 レベルの間に、視認した敵機がいる必要がある。

2. 基本イニシアティブ・ナンバー決定：各陣営につきダイスを振り、基本イニシアティブ・ナンバーを決める。

3. 同カテゴリ内飛行順序決定：航空機ごとの修正を基本ナンバーに加える。同じカテゴリ内の航空機であれば、修正後のナンバーの低い側から飛行する。修正後のナンバーが同じ場合、再度両陣営がダイスを振り、修正なしで低い目の側が先に飛行する。

イニシアティブ・ナンバー修正				
訓練水準	乗員の質		乗員の資質と技能	
最上(Ex) +2	ベテラン(V) +1		シェラ・ホテル (SH)	+1
良好(G) +1	基幹(R) +0		タクティカル・マスター (TM)	+1
標準(Av) +0	初級(N) -1		コンバット・ヒーロー (CH)	+1
限定(Lim) -1	訓練(G) -2		自信に富む(Exc.Conf)	+1
劣悪(P) -2			自信に欠ける (P.Conf)	-1
・最初に撃墜した陣営 +1		・より多くを撃墜している陣営 +2		

7. 飛行フェイズ

1. ※“撃ち合い”になっていない空対地兵器の移動：以前のターンに発射された ARM (第 26 章)、レーザー誘導ロケット弾(27.2)、空対地スマート兵器(第 28 章)が移動し、目標に到達した場合これを攻撃する。

※これらの空対地兵器が、発射された SAM を誘導している SAM 発射機を目標としているなら“撃ち合い”となり、その SAM の目標となっている航空機(および SAM)と同時に比率飛行を行う。

2. 操縦不能機と失速航空機の飛行：操縦不能機の飛行は機首方向の変更を伴い、出力設定も含め、一切の加速/減速ポイントは無視される。失速航空機は失った高度レベルと出力によって加速ポイントを得、機首方向は変化しない(6.4)。

3. GLOC 航空機と方向感覚喪失機の飛行：DR を行い、出た目と現在の飛行タイプ(水平・上昇・降下)をチャート上で照合し、記載された飛行を行う(7.6；30.3)。

4. 回避行動機の飛行：回避行動機(14.5)が飛行する。ミサイルとの比率飛行では、回避行動機がミサイルより先に飛行する。

5. ※空中 FAC 航空機の移動：このターンに飛行中の目標指示を行うことを宣言した航空機が飛行する。

6. ※レーザー指示航空機の移動：統合攻撃に参加し、レーザー指示を担当することを宣言した航空機が飛行する。

7. ※空対地兵器誘導機の飛行：指令誘導ロケット弾(27.1)を誘導している航空機が飛行を行い、ロケット弾はその航空機と比率飛行を行う。

8. 視認済み自由航空機の飛行：敵に視認されている自由航空機は、不利機、非優位機、優位機の順に飛行を行う。

9. 非視認機の飛行：どの敵機からも視認されていないが、レーダーで探知されている航空機が飛行を行う。

10. 非探知機の飛行：どの敵機からも視認されておらず、かつレーダーに探知もされていない航空機が飛行を行う。

※ミサイルは目標航空機と同時に比率飛行(14.3)を行う。回避行動機を除き、ミサイルが先に飛行し、次に目標航空機が飛行する。

※レーダー照射機は目標航空機と同時に比率飛行を行う(17.4)。ミサイルと目標航空機が先に飛行し、次に照射実施機が飛行する。“撃ち合い”の発生時(17.5)には飛行順序が変更される

※追尾機(12.3)は追尾対象機の飛行直後に飛行する。

航空機の飛行手順

①推力設定：このターンの推力設定を選択し、得られる加減速ポイントと消費燃料を記録する。

②飛行タイプ：水平、上昇(急上昇、垂直上昇、持続上昇)、降下(急降下、垂直降下、無重力降下)を選択する。上昇、降下の場合には HFP と VFP を決定する。

③ダメージコントロール宣言：ダメージコントロール(10.3)を行う場合、これを宣言する。各種制限に注意すること。

④FP の消費：FP を消費し、飛行を行う。

・比率飛行(撃ち合いも含む)するミサイルおよび照射機、空対地兵装を確認し、必要なら比率飛行を行う。ミサイルが攻撃位置(14.4)についたら、回避行動機は手動でデコイを発射(15.2；17.6)できる。

・飛行のどの時点でも機外搭載物を投棄可能(4.4)。

・先制防御飛行(12.4)が宣言されたら、飛行を一時中断する。

・2 回までの機関砲攻撃もしくは 1 回の空対空ロケット弾攻撃(9.0)が可能。射程 0 で 180° ラインから正対して機関砲を射撃した場合、衝突(3.3)の可能性はある。

※空対空機関砲／ロケット弾射撃実施機は対地攻撃を行えない。最後の FP 消費で射撃した航空機は空対空ミサイルの発射を行えない。

・対地攻撃(21.0)が 1 回のみ可能。直接射撃モードの ARM(26.0)は飛行中に発射される(発射された ARM は、発射機よりも先に飛行する)。BZ マーカー(23.1.4)が置かれる場合がある。

※対地攻撃実施機は、空対空機関砲／ロケット弾射撃、空対空ミサイルの発射、レーダー索敵／ロックオンを試みられない。

・AAA の弾幕射撃(24.1.2)と計画射撃(24.1.3)の射撃効果ゾーンを通過した航空機は命中および損傷判定を行う。

・AAA の照準射撃(24.1.1)が実施される。

⑤飛行完了：以下のことを記録する。

- ・0.5FP の繰越
- ・変更した高度>現在の高度レベルを確認
- ・獲得した加減速ポイント>加速もしくは減速を行い、次のターンの開始速度を確認する。繰り越した加減速ポイントを記録する。
- ・繰り越した旋回
- ・繰り越した上昇

⑥追尾の宣言：飛行済みの敵機と同じ位置にスタックして飛行を終えた場合、追尾(12.3)を宣言できる。宣言しなかった場合、衝突(3.3)の危険性が生じる。

ミサイルの飛行手順

①高度・速度の確認：このターンの開始高度と速度を確認する。発射直後の速度は、[ミサイルの基本速度+発射機]の速度である。2 ターン目以降は、前のターンの終了時の速度に速度減衰表を用いて導かれた係数を計算して確認される。最小・最大・機動速度と比較せよ。※サステナモーターの効果に注意。

②比率飛行の確認：目標の FP とミサイルの FP から各セグメントでの消費 FP を確認する。回避行動航空機であれば航空機が先に飛行し、そうでなければミサイルが先に飛行する。

③比率飛行セグメントの開始：ミサイルが攻撃位置にあれば、直ちに攻撃を実行する。

④比率飛行セグメントの実施：当該セグメントの許容 FP をすべて使用し、上昇・降下・水平飛行、旋回（スナップ旋回は 1 回のみ）、バーチカル・ロール（1 回のみ；目標が VR を実施している場合はその回数+1 回）を組み合わせで飛行する。飛行途中でミサイルが攻撃位置に付いたら、直ちに攻撃を実行する。

⑤比率飛行セグメントの終了：ミサイルの追尾要件を満たしているかどうか確認し、そうでなければミサイルを取り除く。

⑥ミサイルの飛行終了：すべてのセグメント飛行を終えたら、このターンのミサイルの飛行は終了である。このターンに獲得／喪失した高度レベルに応じて速度が加減される。また、このターンに実施した 30° の旋回 1 回に付き速度が 1FP 減少する。

8. 空対空ミサイル発射フェイズ

1. ※撃ち上げモード ARM の発射：通常の発射と異なり、発射航空機は急上昇か持続上昇を行っている必要がある。目標位置決定には降下が必要なため、同一ターンに位置決定と ARM の撃ち上げは実行できないことに注意。発射された ARM は次のターンに飛行を開始する。

2. 空対空ミサイル発射要件の確認：発射を試みるミサイルの発射要件を満たしているか確認する(14.2、15.1、17.1～17.3)。

3. 発射宣言：発射ミサイル数(1～2 発)と目標を宣言したのち、発射判定のダイスを振る。旋回(14.2)・天候(IRM のみ；30.1、30.2)・地表面反射(IRM のみ；15.2)・フレア(IRM のみ；19.2)の修正がある。宣言した全てのミサイルの発射が失敗した場合、もう 1 発のミサイル発射を試みられる(14.2)。

発射に成功したミサイルを盤上に置く。次のターンから飛行を開始する。

9. 機上レーダー索敵／ロックオンフェイズ

1. レーダー索敵（探知）の試み：索敵実施機は 4 回まで試みができる。ただし、1 つの目標に対する試みは 1 回だけである(16.1)。

ボアサイトモード、自動追跡モードの航空機が自動探知する目標を確認する(16.6)。

レーダー索敵を実施した航空機に“Radar Search”カウンターを置き、探知された目標航空機には、対応する ID の“Radar Contact”カウンターを置く。

※対地レーダー索敵もこの時点で実施する。空対空レーダーを使用した場合は不可。

2. レーダーロックオン（追跡）の試み：探知している目標のうち 1 つを選択し、ロックオンの試みを行う(16.2)。ロックオンの目標機以外の全ての探知状態が失われる(16.1)。

※多目標追跡テクノロジーにより、複数の目標機のロックオンとその維持ができる(16.4)。

※索敵中追跡テクノロジーにより、ロックオンの試行／維持を行っても、他の目標の探知／新たな目標の索敵が可能となる(16.4)。限定的な索敵中追跡テクノロジーの場合、探知の維持は可能だが新たな索敵はできない。

ロックオンが成功した場合、目標航空機に置かれていた“Radar Contact”カウンターを裏返し、“Lock On”の面にする。

※対地レーダーのロックオンもこの時点で実施する。探知されている地上目標にのみ可能。

3. DJM によるロックオン破断：すでに確立している機上レーダーロックオンに対し、有効な周波数(DJM のランクで決まる)で働く DJM(19.4.3)があれば破断の試みを行う。[DJM のレベル(数値)–ECCM]以下の DR で破断が成功する。

4. チャフ／ミニジャマーによるレーダーロックオンの破断：PPL によってチャフ／ミニジャマーが発射されているなら、すでに確立されている機上レーダーロックオンに対し破断の試みを行う。[デコイ防御レベル]以下の DR で破断に成功する。RWR-C/D は PPL の防御レベルを増強する効果があることに注意(19.2)。

10. ※地上ユニット活動フェイズ

1. 計画射撃マーカーの撤去：現在置かれている（前のターンに置かれた）AAA 計画射撃マーカーを取り除く(24.1.3)。

2. 計画射撃マーカーの配置：このターンの計画射撃の内容を明らかにし、マーカーを置く。該当範囲内にいる航空機は敵味方問わず攻撃を受ける(24.1.3)。

3. 地上ユニットの移動：許可されている地上ユニットの移動を行う(21.1)。

4. 地上ユニット間の戦闘：許可されている、もしくは要求されている地上ユニット間の戦闘を解決する(21.1)。

11. 航空機管理フェイズ

1. ミサイルの撤去：飛行時間(ToF；14.1)を終えたミサイルを取り除く。

2. 損傷悪化判定：損傷を受けている航空機（このターンに新たに損傷を受けた／ダメージコントロールを実行した航空機は除く）は損傷の悪化を判定する(10.3)。

3. GLOC の回復：このターンに GLOC となった乗員は、優秀な体力の持ち主かもしくは意識のある他の乗員が搭乗している場合、ダイスを振り 4 以下で早期回復する。

前のターンに GLOC となった乗員は、すべてダイスを振り 4 以下で早期回復する。

2 ターン前に GLOC となった乗員は自動的に回復する(7.6)。

4. 航空機ログの更新：航空機ログシートに必要事項を記入する。

5. 戦域離脱：戦域離脱(29.2)を望む航空機は、離脱要件を満たしているか（ダイス判定も含め）確認する。要件を満たした航空機は取り除かれる。

12. ※ターン終了管理フェイズ

1. レーザースポットの撤去：現在誘導中のレーザー誘導兵器がないレーザースポットは撤去される。

2. BZ マーカーの撤去：爆発危険域（BZ）マーカーを撤去する。

3. 制圧・回復中マーカーの撤去：S-REM マーカーを撤去する。

4. 煙幕(2)マーカーの撤去：配置されて 2 ターン目になる煙幕マーカーを撤去する。

5. 制圧マーカーの変更：S マーカーを裏返し、S-REM の面にする。

6. 煙幕(1)マーカーの変更：煙幕(1)を裏返し、煙幕(2)の面にする。※TSOHでは該当マーカーがないため、工夫して運用する。

7. 弾幕射撃マーカーの変更：弾幕射撃マーカーを裏返し、弾薬切れの面にする。

8. 弾薬の再補給：弾薬切れの AAA はダイスを振り、**2 以下で弾薬切れから回復**する。

9. 歩兵装備 SAM の再装填：そのターンにミサイルの発射／誘導を行っていない場合、ダイスを振り、**3 以下で再装填が完了**する。

10. 自動装填 SAM の再装填：そのターンにミサイルの発射／誘導を行っておらず、かつ 2 本のランチャーが空になっている場合、自動的に再装填が行われる。

G による意識喪失 (GLOC)

・LO、ML、MH の高度域で ET 旋回を行った航空機。

・ET 旋回で機首方向を変更するたびに、各乗員につき 1 回 DR を行う。以下の修正後に“1”以下の結果で GLOC となる。

ダイス修正

1. パイロット以外の乗員	- 1
2. このフェイズにスナップ旋回を実施した航空機。	- 1
3. 傾斜(Canted)シートを使用した航空機(例：F16)。	+1
4. 体力(Fitness)に富む。	+1
5. 体力(Fitness)に欠ける。	- 1
6. GLOC サイクル内で、2 度目およびそれ以降の GLOC 判定を行う。	- 1

※GLOC サイクルは、BT/ET 旋回を行わないターンまで続く。

GLOC／方向感覚喪失機の飛行表

DR	現在の飛行タイプに応じた航空機のランダム移動
	水平飛行 (Level Flight)
1	同一高度を維持。直進。
2	同一高度を維持。TT 旋回。
3	同一高度を維持。HT 旋回。
4	1 高度レベル喪失。TT 旋回。
5	1 高度レベル喪失。HT 旋回。
6	最大上昇率で持続上昇 (SC)。EZ 旋回
7	最大上昇率で急上昇 (ZC)。TT 旋回。
8	最大上昇率で急上昇 (ZC)。HT 旋回。
9	最大降下率で急降下 (SD)。HT 旋回。
10	HRD から、最小降下率で垂直降下 (VD) し、無作為に VR 実施。
	上昇 (Climbing Flight)
1	最大上昇率で持続上昇 (SC)。EZ 旋回
2	最大上昇率で急上昇 (ZC)。HT 旋回。
3	最大上昇率で急上昇 (ZC)。直進。
4	最大上昇率で急上昇 (ZC)。TT 旋回。
5	最小上昇率で垂直上昇 (VC)。VR は実施しない。
6	最大上昇率で垂直上昇 (VC)。無作為に VR を実施。
7	水平飛行。TT 旋回。
8	水平飛行。HT 旋回
9	HRD から、最小降下率で急降下 (SD)。
10	HRD から、最大降下率で急降下 (SD)。
	降下 (Diving Flight)
1	可能であれば水平飛行。現在垂直降下 (VD) 中ゆえに不可能な場合は、 最小降下率 で急降下 (SD)。
2	#1 と同様。TT 旋回。
3	#1 と同様。HT 旋回。
4	最小降下率で急降下 (SD)。直進。
5	最小降下率で急降下 (SD)。TT 旋回。
6	最小降下率で急降下 (SD)。HT 旋回。
7	最大降下率で急降下 (SD)。TT 旋回。
8	最大降下率で急降下 (SD)。HT 旋回。
9	最小降下率で垂直降下 (VD)。無作為に VR を実施。
10	最大降下率で垂直降下 (VD)。無作為に VR を実施。

補足事項

・すべての FP を上記の指示に従って消費する。上昇と降下の切り替えに FP 消費が必要な場合は、それもルール通りに消費する。旋回の方はランダムに決定する。無作為のバーチカル・ロールは、方向をランダムに決め、最後に消費した VFP の時点で実施する。

・上昇と降下は、可能な限りの VFP を使って実施する。最大(最小)上昇／降下率とは、各 VFP で得失可能な高度レベルの最大(最小)を意味している

※VFP と HFP の消費順に関しては何も述べられていない。プレイヤーの自由、無作為に決定、何らかの規定(最初にすべての HFP を消費する、等)のいくつかのパターンが考えられる。GLOC 自体レアケースであり、プレイヤー間の合意でよいと思われる。

GLOC からの回復

・2 ターン前に生じた GLOC は、航空機管理フェイズに自動的に回復する。

・1 ターン前に生じた GLOC は早期回復の可能性がある。現在のターンで生じた GLOC も、その乗員の体力が優秀であるか、あるいは GLOC となっていない別の搭乗員がいる場合には早期回復の可能性がある。ダイスを振り、4 以下で早期回復に成功する。