

## Module 7 : Virage en montée-descente

### I- Virage en montée

□ **Demander** montée rectiligne normale stabilisée

• **Montrer** que  $\phi=30^\circ \Rightarrow V_z$  plus faible car  $P_u$  déjà maximale

->**Signaler** que  $\phi$  plus faible (  $15^\circ/20^\circ$  ) => meilleures performances

->**Insister** sur le circuit visuel adéquat

->**Rappeler** importance symétrie

□ **Demander** virages en montée ( sécurité, contrôle en lacet à  $P_u$  forte )

□ **Demander** virages en montée pour alignement extérieur, prises de cap

### II- Virages en descente

□ **Demander** descente rectiligne normale stabilisée

• **Montrer** que  $\phi=30^\circ \Rightarrow V_z=cste$  nécessite assiette à cabrer,  $V$  plus faible

• **Montrer** que sortir du virage => assiette à piquer, réduction  $P_u$

->**Insister** sur respect circuit visuel ( plus complexe )

□ **Demander**  $\phi=30^\circ$  descente,  $V_z/V$  fixées ( sécurité, contrôle lacet )

□ **Demander**  $\phi=30^\circ$  pour réaliser prise d'alignement / cap