

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 ϕ 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