

Module 10 : Vol lent – Approche du décrochage

I-Vol lent en ligne droite

- **Montrer** décélération & stabilisation à $V > V_s$
- > **Constater** que le palier est maintenu
- > **Faire noter** valeur assiette, efficacité gouvernes réduite
- > **Faire noter** vitesse signal V_s
- **Montrer** que pour sortir, il faut :
 - bloquer l'assiette repérée
 - appliquer la P_u max en contrant les effets parasites
 - adapter l'assiette à l'évolution de la vitesse pour le palier
- > **Déduire** la V_s (5kt inférieur au signal), **calculer** plage de vol lent
- Demander** de reprendre palier croisière
- Demander** de décélérer et appliquer la procédure de sortie
- Demander** de stabiliser à $1,2V_s$ ou $1,3V_s$ ou $1,45V_s$
- > **Faire noter** assiette et P_u

II-Vol lent en virage

- **Décélérer** à $\phi = 30^\circ$ de l'évolution à V_{signal}
- > **Constater** que $V_s \phi > V_s$
- **Montrer** que pour sortir, il faut :
 - diminuer ϕ
 - bloquer assiette
 - appliquer P_u max en contrant les effets parasites
- > **Déduire** nécessité des virages à $V = \text{cste}$ lorsqu'avion en vol lent
- > **Déduire** ϕ opérationnelles retenues avec coefficients par rapport à V_s
- Demander** changements direction à $1,3V_s$ puis $1,2V_s$
- Demander** décélération en virage jusqu'à l'alarme puis appliquer la sortie