

Module 25 : La prise de terrain moteur réduit en U

I-PTU

- **Mettre** en local l'avion en descente moteur réduit à 1,45Vs
- **Montrer** virage $180^\circ \phi 30^\circ$ à 1,45Vs
- >**Faire noter** l'altitude perdue, la majorer de 30% (\approx réflexe décision)
- **Montrer** la prise d'un terrain fictif en U (prendre 2α au départ)
- >**Inform**er qu'il faut décaler l'aboutissement en fonction du vent
- Demander** exécution au stagiaire, d'abord guidé puis autonomie
- >**Insister** sur la trajectoire, visualisation, compensation, décision (100ft)

II-Panne moteur au décollage

- **Annoncer** « panne moteur » en montée initiale et réduire la puissance
 - **Guider** le stagiaire (trajectoire, procédure, message, ...)
 - **Montrer** importance maintien trajectoire
 - >**Définir** les champs posables et les objectifs
 - Demander** de restituer procédure au cours de pannes fictives
 - >**Insister** sur gestion de trajectoire et posé dans les 30° de part et d'autre
-
- **Annoncer** « panne mineur » en montée initiale
 - **Guider** le stagiaire pour circuit adapté
 - Demander** prises de décision avec conditions extérieures
 - >**Insister** sur information au contrôle
 - Demander** de restituer procédure au cours de vols ultérieurs