

FLASH-CARD TDP/LOCAL/ NAVIGATION

Objectif: l'anti-sèche-de-la-mort-qui-tue pour survivre aux navigations sans GPS !



Briefing Avant mise en route moteur

Énoncé de la mission du jour (balade, Vol
Découverte, navigation, entraînement, test, etc)
Météo
Zones actives/sup AIP
Menaces identifiées, atténuations retenues

Briefing avant décollage

Décollage piste ...
Montée normale
Cap...
Sortie point ... z pieds.
En cas de panne, stop avant rotation, après
rotation 30° à droite ou à gauche, volets à la
demande, contacts sur OFF, mayday.

C/L après décollage 300 ft

Train rentré
Volets rentrés
Pompe sur OFF
Paramètres moteur affichés
Altimètre calé

C/L avant montée ou descente (MEGAR)

Paramètres moteur, compensateur affichés
Mélange/Essence-huile/Gyro recalé/Altitude/
Réchauf

C/L point tournant (croisière) (PICRATEE)

Paramètres moteur, compensateur affichés
Puissance croisière/Instrument moteur/Cap/
Recalage directionnel/Altitude de croisière/Top/
Températures/Essence/Estimée

Briefing Arrivée détermination des trajectoires
ATIS/AFIS/Fréq/Météo/VAC/Tactique QFU (arrivée
rapide, Approche semi-directe, Directe, ...

C/L Vent arrière

Alti QNH
Gyro recalé
Pompe ON, Phares ON,
Réchauffage carburateur à la demande.
Volets 10°
Freins en pression

C/L Finale

Volets 30°

Pense-bête :

$X_{max} = V_w \times F_b$

$d = X \cdot \sin$ de l'angle au vent $V_e = V_w \cdot \cos$ alpha

V_w traversier = $V_w \cdot \sin$ alpha

