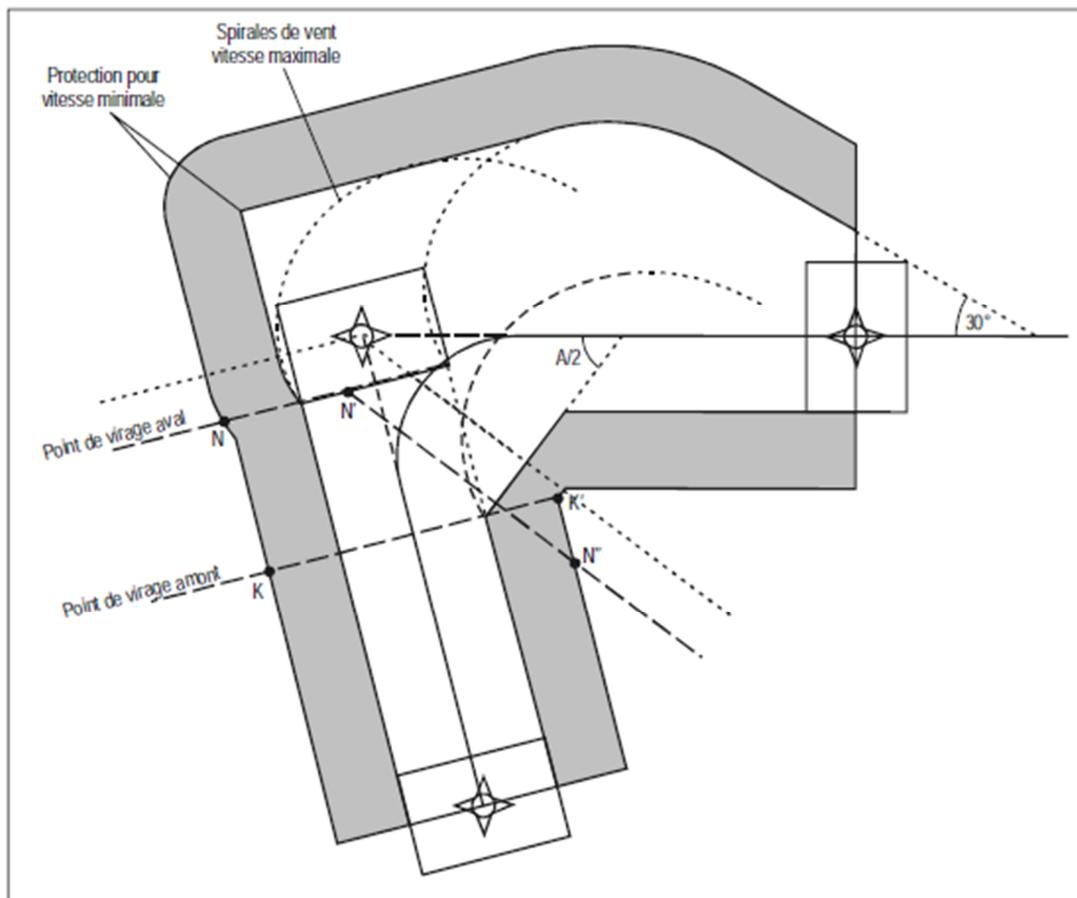


## ANNEXE 2

## PROTECTION DES VIRAGES

1. Virage par le travers avec angle de virage supérieur à 90°

**Figure 1 :** Protection d'un virage avec angle supérieur à 90°

Avec :

$$KK' = -ATT - r \cdot \tan(A/2)$$

$$NN'N'' = +ATT + c - r$$

Où:

**ATT:** Tolérance d'écart longitudinale;

**r:** rayon de virage;

**c:** délai de reaction.

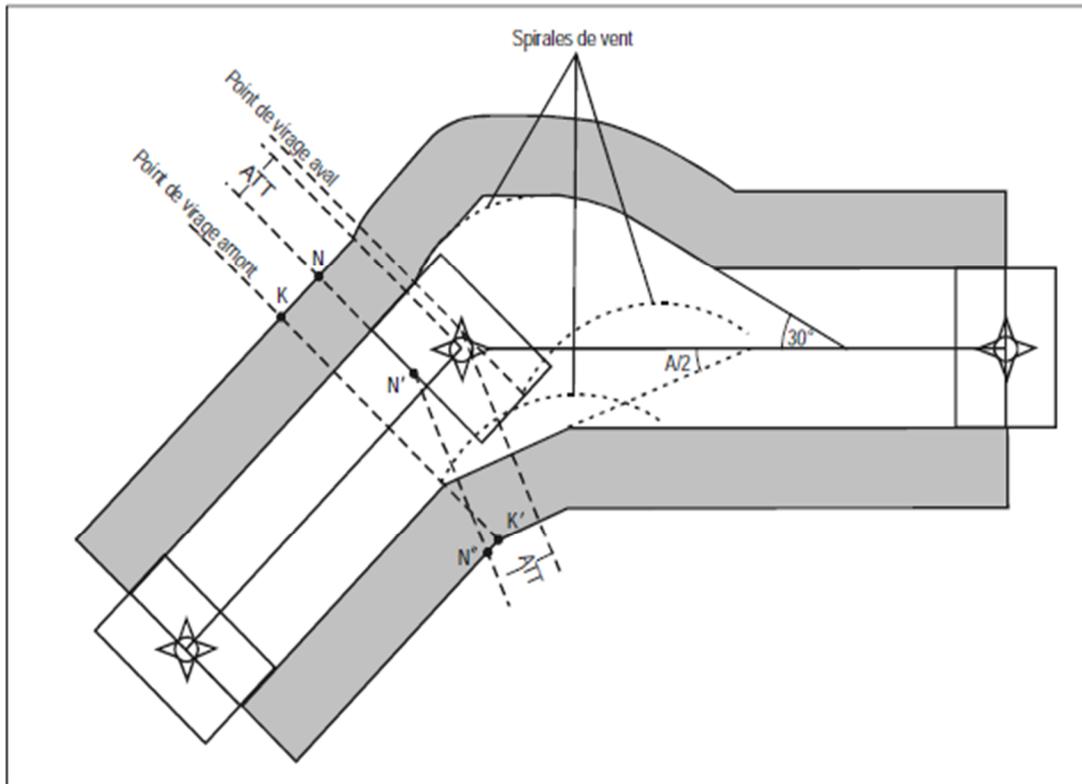
➤ **Identification de la ligne K K'**

La ligne KK' est perpendiculaire à la trajectoire de vol du parcours de rapprochement et se situe au point de virage amont. Elle définit l'extrémité du segment rectiligne avant le virage et elle est utilisée pour la mesure de distances par rapport à des obstacles. Dans les virages en montée (départs et approche interrompue), la distance mesurée est toujours la distance la plus courte depuis le point de virage amont jusqu'à l'obstacle.

➤ **Identification de la ligne NN'N''**

La ligne N N' N'' est le repère de descente amont. Dans le cas de virages à un point de cheminement par le travers, où un repère de palier de descente a été défini, le repère de descente amont n'est pas au même endroit que le point de virage amont. La ligne NN' se construit perpendiculairement au parcours précédent à une distance égale à ATT avant le point de cheminement. La ligne N'N'' est décalée, par rapport à la bissectrice, d'une distance égale à ATT dans la direction du parcours précédent, mesurée perpendiculairement à la bissectrice. N' marque l'intersection des deux lignes. La distance jusqu'à l'obstacle depuis la descente amont se mesure à partir de la ligne NN'N'' perpendiculaire à la bissectrice.

## 2. Virage par le travers avec angle de virage inférieur ou égal à 90°



**Figure 2 :** Protection d'un virage avec angle inférieur ou égal à 90°

Avec :

$$KK' = -ATT - r \cdot \tan(A/2)$$

$$NN'N'' = +ATT + c - r \cdot \tan(A/2)$$

Où:

**ATT:** Tolérance d'écart longitudinale;

**r:** rayon de virage;

**c:** délai de réaction.