

#### UNIVERSITE DE BLIDA

# INSTITUT D' AERONAUTIQUE (IAB) Département Navigation Aérienne

Projet de Fin d'Etude Pour L'obtention du Diplôme d'Ingénieur d'Etat en Aéronautique

Option: Opérations Aériennes

Calcul et suivi opérationnel des coefficients de dégradation de Performance des avions Boeing de la compagnie aérienne AIR ALGERIE

Organisme d'accueil : AIR ALGERIE

Présenté par :

Mr. KHELLADI Othmane.

&

Mr. NACER BEY Merouane.

Proposé par :

Mr. ACHIR Mustapha

Promotion Juin 2002

#### REMERCIEMENTS

A nos professeurs dont l'érudition n'a d'égale que leur simplicité et dont la disponibilité et la persévérance ont fait de nous ce que nous sommes.

A notre très aimable encadreur Mr. MUSTAPHA ACIIIR qui nous a dirigées et accompagnées pendant cette longue année de travail.

Nous remercions sincèrement Mr. REDOUANE AOUF, Mr.FARID TERMLILE, Mr.MUSTAPHA ABDELLAOUI, Mr.MADEN, Mr.NEDJAM, qui ont contribué à la réussite de ce projet.

A toute l'équipe de la PVD, particulièrement les ingénieurs en opération aérienne et les techniciens en navigation (TNAO).

A toute l'équipe de la documentation, particulièrement Mr. HACHIMI

A toute l'équipe du département opération aérienne d'Air Algérie qui nous a si bien accueillies,

A nos amis et nos proches.

A tous nous adressons nos remerciements les plus sincères.

### Dédicaces

Je dédie ce modeste travail à mes très chers parents en gage de la patience dont ils ont fait preuve tout au long de mon cursus et qui ont tant veiller et sacrifier pour m'enseigner les valeurs de la vie et faire de moi ce que le suis aujourd'hui.

A mes sœurs NAZLI et SONYA

A mon frère MAHREZ

A ma future femme HIND

A mes tantes et oncles

A mes cousins et cousines

A tous mes amis (es)

A mon binôme

#### Je dédie le fruit de toutes mes années d'études

Merouane

Je dédie ce travail qui est le fruit de longues années d'études aux deux être les plus chères que j'aime énormément, ma tendre mère et mon père, que Dieu les garde.

Je le dédie aussi, à :

A mon frère Sofiane

A mes sœurs Hadia et Ahlem

A mes grands parents

A mon ami d'enfance Mounir

A mes amis Omar, Sid Ali, Aminou et Fouad

A mon binôme

A tous mes amis (es)

A toute ma famille

Othmane

Et à notre promotion 2001/2002

Le programme APM sert a évaluer le taux de dégradation de performance d'une flotte, ce dernier ne peut être opérationnel que par la disponibilité d'une application créatrice de fichiers d'enregistrement standard d'entrée manuelle de données (MSIRF) ainsi que des fichiers option utilisateur (APMINP) qui sont d'un format spécifique au programme APM.

Notre travail consiste donc en la conception d'une application (APMIG) intermédiaire entre l'opérateur et le programme APM qui prendra en charge à la fois :

- 1. Le stockage des paramètres de vol-
- 2. La création de fichiers d'entrée du programme APM.

Le programme APM pourra alors être exploité de manière efficace et donnera les résultats recherchés pour un meilleur suivi des avions de la compagnie.

# SOMMAIRE

Introduction générale	i				
Nomenclatureiii					
I. Généralités					
I.1 Suivi des performances des avions	1				
I.1.1 Enjeu	1				
I.1.2 Principe des mesures des performances					
I.1.3 Retombées du suivi des performances					
I.2 le système de transmission automatique des paramètres	4				
I.3 Suivi carburant					
I.3.1 Intérêt opérationnel					
I.3.2 Intérêt économique					
I.4 Réglementation					
I.5 Le concept d'entretien avion	1				
II. Presentation du programme APM					
II.1 INTRODUCTION					
II.2 Ecoulement général des données dans le programme APM					
1. L'environnement avion :	10				
L'environnement Compagnie :     L'environnement compagnie :					
L'environnement support au sol :					
II.2. I Description de l'écodiement general des données dans le programme					
II.1 INTRODUCTION					
II.2 Ecoulement général des données dans le programme APM					
L'environnement avion :	10				
L'environnement Compagnie :					
L'environnement support au sol					
II.2.1 Description de l'écoulement général des données dans le programme	a APM				
II.3 Les données d'entrée	13				
II.3.1 La base de données MOTEUR/FUSELAGE	13				
II.3.2 Les fichiers d'entrée de données (MSIRF/DSIRF)	14				
II.3.2.1 Généralité sur les paramètres de vol de croisière	14				
II.3.2.2 Le format DSIRF (Digital Standard Input Record Format)					
II.3.2.3 Le format MSIRF (Manual Standard Input Record Format)					
II.3.2.3.1 Description du format standard d'enregistrement d'entrée ma (MSIRF):					
(MSIRF) :	10				
II.3.2.3.3 Description de la fiche performance log					
1. L'entête (header)					
2. Le moniteur					
	23				

III.3.5 Correction du débit carburant théorique pour le prélèvement d'air de	
pulseance 3	9
III.4 La détermination du coefficient de déviation de la configuration moteur	
(ΔΕΡR, Δ%N1)	1
III.5 La détermination du coefficient de déviation de la Consommation distance	
(% \Delta FM)	4
* Water State Control of State Acceptance in Acceptance State Control of S	
IV. Conception	
IV.1 INTRODUCTION4	7
IV.1 INTRODUCTION	8
IV.3 description de la base de données4	9
IV.3.1 Table paramètre	)
IV.3.2 Table AIR-ENG	2
IV.4 Fonctionnement général du système	2
IV.4.1 Module d'acquisition de données manuelle	2
IV.4.2 Module d'acquisition de données automatique	3
IV.4.3 Module générateur des fichiers d'entrées manuelles MSIRF	4
IV.4.4 Module générateur des fichiers option utilisateur APMINP	5
IV.4.5 Module de consultation de la base de données	6
IV.4.6 Module de consultation des fichiers d'entrées APM	6
Conclusion5	7
Concidation	
V. Réalisation	_
V.1 INTRODUCTION5	ď
V.2 Présentation des interfaces5	0
IV.3.1 Module d'acquisition de données manuelle	2
V.2.3 Module générateur des fichiers MSIRF	2
V.2.3 Module générateur des fichiers MSIRF	5
V.2.4 Module générateur des fichiers option utilisateur APMINP	0
V.2.5 Module de consultation de la base de données	0
V.2.6 Module de consultation des fichier d'entrée APM	2
V.3 Le langage C++Builder 67	2
V.4 L'environnement matériel7	•
VI. Mise en œuvre de l'application APMIG et exécution du	
programme APM	
VI 4 INTRODUCTION	4
VI.1 INTRODUCTION	4
VI.2 Mise en deuvre de l'application Al Mise :	4
VI.2.1 Recoite des parametres de voi de disister d'entrée manuelle de donnée MSIRF	5
VI.2.3 Création du fichier option utilisateur APMINP8	5
VI.3 Exécution du programme APM8	6
VI.4 Interprétation des résultats9	1

II,3,3,1 Description des mots clès	.25
II.3.3.1 Description des mots cles.  II.4 Processus de calcul dans le programme APM	
II.5 Les sorties APM	
II.5.1 Sortie de résultats BRIEF ou DETAIL	. 27
II.5.1.1 Sortie BRIEF	
II.5.1.2 Sortie DETAIL	.20
II.5.2 Sortie de mise au point DEBUG	.31
III. Etude théorique	
III.1 INTRODUCTION	.32
III.2 La détermination du coefficient de déviation de la poussée requise (%Δ/	(h)
III.2.1 Correction de la masse W pour les effets de gravité	
III.2.2 Calcul du coefficient portance $C_{\ell}$ en utilisant le Mach $M$ et la masse	
corrigée $W_{corr}$	33
III.2.3 Détermination du coefficient de traînée C <sub>d</sub>	
III.2.4 La correction du coefficient de traînée pour le nombre de Reynolds $\Delta C_s$ (s	
III.2.4 La correction du coefficient de trainée pour le nombre de Reynolds At., (	33
III.2.5 Le calcul de la correction aéroélastique de la traînée $\%\Delta C_{_d}(elas)$ :	
III.2.6 Calcul de la correction du coefficient de traînée pour le centre de gravité	
$\Delta C_d(CG)$	
III.2.7 Le calcul du coefficient de traînée totale $C_{diot}$	
III.2.8 Détermination de la traînée totale $rac{D_{ ext{tot}}}{\delta}$ en utilisant $C_{ ext{dist}}$ et M	35
III.2.9 Détermination de la correction de la traînée totale pour l'énergie $\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}$ (éner	
	. 35
III.2.10 La correction isobarique de la traînée $\frac{\Delta D_{tot}}{S}$ (isobarique)	. 35
III.2.11 Calcul de la traînée totale corrigée $\frac{D_{tot, corr}}{\delta}$	. 35
III.2.12 Calcul de la poussée totale $\frac{Fn_{\rm ext}}{\delta}$	.36
III.3 Détermination du coefficient de déviation du débit carburant %\Delta Wf	
III.3.1 Détermination de la poussée observée $\frac{Fn_{obs}}{\delta}$ en fonction de $(EPR/\%N1)_{obs}$	et
du Mach M	.38
III.3.2 Calcul de l'écoulement carburant corrigé $W\!f_{corr}$ en fonction de $\frac{Fn_{obs}}{\delta}$ , MacI	
, et l'altitude	.38
, et l'altitude III.3.3 Calcul du débit carburant théorique Wf,,	.38
III.3.4 Calcul de la correction du débit carburant théorique $\mathit{Wf}_\mathit{th}$ pour le pouvoir .	
calorifique inférieur LHV	. 39

III.3.5 Correction du débit carburant théorique pour le prélèvement d'air de	i ca
puissance	39
III.4 La détermination du coefficient de déviation de la configuration n	loteur
(ΔΕΡR, Δ%N1)	41
III.5 La détermination du coefficient de déviation de la Consommation	
(%\Delta FM)	44
2 Street	dela
12"	100
IV. Conception	-
3 4	131
IV.1 INTRODUCTION	47
IV.2 Architecture générale de l'application APMIG	48
IV.3 description de la base de données	49
IV.3.1 Table paramètre	50
IV.3.2 Table AIR-ENG	52
IV.4 Fonctionnement général du système	52
IV.4.1 Module d'acquisition de données manuelle	52
IV 4.2 Module d'acquisition de données automatique	53
IV.4.3 Module générateur des fichiers d'entrées manuelles MSIRF	54
IV.4.4 Module générateur des fichiers option utilisateur APMINP	55
IV 4.5 Module de consultation de la base de données	56
IV.4.6 Module de consultation des fichiers d'entrées APM	56
Conclusion	57
V. Réalisation	
V.1 INTRODUCTION	58
V.2 Présentation des interfaces	59
IV.3.1 Module d'acquisition de données manuelle	59
V.2.3 Module générateur des fichiers MSIRF	
V.2.3 Module générateur des fichiers MSIRF	02
V.2.4 Module générateur des fichiers option utilisateur APMINP	
V.2.5 Module de consultation de la base de données	70
V.2.6 Module de consultation des fichier d'entrée APM	72
V,3 Le langage C++Builder 6V,4 L'environnement matériel	73
V,4 L'environnement materiei	
VI. Mise en œuvre de l'application APMIG et exécution	1 au
programme APM	2200
VL1 INTRODUCTION	74
VI.2 Mise en oeuvre de l'application APMIG	74
VI.2.1 Récolte des paramètres de vol de croisière	
VI.2.2 Création d'un fichier d'entrée manuelle de donnée MSIRF	75
VI.2.3 Création du fichier option utilisateur APMINP	
VI.3 Exécution du programme APM	86
VI.4 Interprétation des résultats	91

Conclusion et perspectives	93
BIBLIOGRAPHIE	
ANNEXE	
Annexe I : Correction de la masse W pour les effets de gravité	I
Annexe II : Correction de la traînée pour le centre de gravité	
Annexe III : Correction de la traînée pour l'énergie	v
Annexe IV : Correction isobarique de la traînée totale	VI
Annexe V : Correction du débit carburant pour LHV	
Annexe VI : Correction du débit carburant théorique pour le prél	
	VIII
Annexe VII : Définition des mots-Clés	
Appears VIII - Fishier HEDMES	YYIII

Introduction générale

#### INTRODUCTION GENERALE

Le but de toute entreprise commerciale est de tirer le maximum de profit de ses activités. Une entreprise de transport aérien, bien que spécifique de par sa nature, ne saurait perdre de vue cette finalité.

Air Algérie est une compagnie qui possède environ 50 appareils qui ont un plan de charge assez lourd. En effet, chaque avion doit effectuer en moyenne un grand nombre d'heures de vol par mois. En sachant que la flotte d'Air Algérie est assez vieille, elle présente donc un nombre considérable de pannes provenant de différentes causes.

En plus de ces pannes qui sont plus ou moins réglées au niveau de la maintenance, un problème majeur est constaté, c'est celui de la dégradation des performances des avions.

Le suivi des performances des avions s'avère donc nécessaire aux compagnies aériennes pour permettre une exploitation commerciale rationnelle.

Le programme APM permet d'effectuer ce suivi et de générer des résultats pour l'évaluation des taux de dégradation de performance des avions.

Les mesures de performances au banc d'essai ne suffisent pas à elles seules de connaître dans le temps l'évolution des paramètres de l'ensemble moteur/fuselage et donc de leurs performances; on cherche alors à suivre quotidiennement certains paramètres jugés représentatifs de l'état de l'ensemble moteur/fuselage; ce suivi est fondé sur l'utilisation des paramètres de vol de l'avion en croisière qui sont comparés à des valeurs données.

De cette comparaison découle l'établissement d'un diagnostic qui permet :

- A court terme, de détecter et de localiser les pannes.
- · A moyen terme, d'orienter les investigations.
- A long terme, d'évaluer le niveau de dégradation de la flotte et d'orienter les opérations de maintenance.

Le programme APM permet donc d'effectuer un certain nombre d'opérations utiles au bon suivi des performances des avions; par ailleurs, il présente deux inconvénients majeurs auxquels est confronté l'opérateur, il s'agit de la récolte des paramètres de vol en croisière et l'obtention des fichiers d'entrées du programme APM sous un format bien spécifique. C'est dans ce sens que le travail que nous avons entrepris s'inscrit. En effet, après avoir récolté les paramètres de vol de croisière, nous aurons à concevoir une application intermédiaire entre le programme APM et l'opérateur. Cette application prendra en charge deux fonctions principales :

- Stockage des paramètres de vol.
- Création de fichiers d'entrée APM.

La finalité de notre étude est de contribuer à une meilleure exploitation et par conséquent à une meilleure rentabilité des appareils.

### NOMENCLATURE

A<sub>0</sub> Charges du Moteur par accroissement

A<sub>1</sub> Facteur de charge moteur

ACARS Système de transmission des données de performance

ACMS Système de surveillance d'état des équipements de bord

APM Surveillance de performance d'avion

APU groupe auxiliaire de puissance

B<sub>0</sub> Pente d'équation de LHV [défaut 5220]

B<sub>1</sub> intersection de l'équation LHV avec l'axe des Y [défaut22777]

C<sub>d</sub> Coefficient de traînée

CG Centre de la gravité [%MAC]

CG<sub>init</sub> Centre de la gravité initiale [%MAC]

C<sub>L</sub> Coefficient de portance

D traînée d'avion exprimée [lb]

DH<sub>i</sub>/dt vitesse d'ascension totale exprimée [ft/sec]
DH<sub>o</sub>/dt Cadence d'altitude pression exprimée [ft/sec]

DSIRF Format standard d'Enregistrement Automatique de Données

DV<sub>o</sub>/dt Accélération inertielle exprimée [kt/sec]

EPR Taux de pression moteur

FM Consommation Distance exprimée [nm/lb]

FMC Ordinateur de gestion de vol

Fn Poussée de moteur exprimée [lb]

FTBS Position en vol du centre de gravité de chaque réservoir par rapport à l'origine

go La pesanteur standard au niveau de la mer [32,174 ft/sec²]

GENLOD Chargement électrique moyen du générateur en % du maximum

G<sub>s</sub> Vitesse Au sol [Kt]

GWCGMAC Le centre de gravité initiale (au décollage) [% MAC]

GWCGBS Position du centre de gravité par rapport à l'origine [pousse]

HDG CAP [degré]

HP Altitude pression [ft]
Ht Hauteur totale [ft]

IRU Unité De Référence inertielle

ITBS Position initiale du centre de gravité de chaque réservoir par rapport à l'origine

K<sub>tem</sub> Coefficient d'Adaptation.

L Portance d'avion [livres]

LEMAC Distance du MAC par rapport à l'origine [pousse]

LHV Le pouvoir calorifique inférieur du carburant [défaut BTU/lb 18,580]

M Nombre De Mach

MAC corde aérodynamique moyenne [pouces]

MSIRF Format d'enregistrement Standard manuel de données

Nom HP Extraction de puissance nominale par moteur, puissance exprimé en [cheval]

Ref Armos

Mettez en référence le bras d'équilibre pour CG. Nominal exprimé [pouces]

Rn Nombre de Reynolds

S Surface des ailes [ft²]

si Niveau de la mer [ft]

T<sub>amb</sub> Température ambiante [°C]

TAS Vitesse Vraie [kt]

TAT Température totale [°C]

T<sub>Fuel</sub> Température du carburant [°C]

TRQD Poussée requise

Th Coefficient de déviation de la poussée requise

TOW Masse au décollage [lb]

TTR Route vraie, (cap - cornière de dérive) [degré]

V<sub>winc</sub> Vitesse Du Vent [Kt]

V<sub>n</sub> Vitesse ascensionnelle

W Masse brut de l'avion [lb]

W<sub>corr</sub> Masse corrigé de l'avion [lb]

Wf débit carburant [lb]

Wf \* Taux du débit carburant pour une puissance d'extraction de 100 Chevaux [lb]

WTCGBS Position du centre de gravité des réservoirs en vol par rapport à l'origine

WTCGMAC Le centrage des réservoirs en vol

Z Altitude [ft]

ZFW Masse sans Carburant [livres]

ZFWCGBS Position du centre de gravité sans carburant par rapport à l'origine

ZFWCGMAC Le centrage sans carburant

#### DÉFINITION DES SYMBOLES GREQUE

δ Delta - Taux De Pression Ambiante

δ. Delta Total - taux total de pression

θ Thêta - taux de température ambiante

θ. Thêta Total - taux de température total

ω<sub>s</sub> Cadence de rotation de la terre = 7.29 \* 10<sup>-5</sup> rad/sec

φ Latitude, degrê

ρ<sub>truel</sub> Densité de carburant, lbs/gal

χ<sub>Bind</sub> (Direction vraie du vent + 180 degrés) [Degré]

Ψ Cap vrai [degré]

Chapitre I : Généralités

#### I. GENERALITES

## I.1 Suivi des performances des avions

#### I.1.1 Enjeu

Le suivi des performances des avions se fait par la mesure de la consommation réelle de carburant par un avion donné. Le but est de pouvoir déterminer avec le plus de précision possible la consommation d'un avion, afin de déterminer le carburant à embarquer pour un vol.

La réglementation impose, en plus du délestage prévu sur une étape, certaines réserves de carburants pour faire face à certaines situations. Les calculs de carburant sont effectués à partir des données de consommation fournies par le constructeur de l'avion (sous forme d'abaques pour les calculs manuels ou de formules pour les calculs par ordinateur). Ces données correspondent à un avion standard (déterminées pour un type d'avion par le calcul et lors d'essai en vol).

Il s'avère en pratique que chaque matricule d'avion s'éloigne légèrement de ces performances standards. Pour des raisons de sécurité, à priori on considère que les performances de l'avion sont moins bonnes que celles annoncées, ce qui conduit à embarquer un surplus de carburant par rapport à la quantité calculée.

A titre d'exemple, sur un B767-300, qui va devoir embarquer 9 tonnes de carburant sur un vol Alger-Paris, on rajoute 3 à 4 Tonnes supplémentaires qui ne sont embarquées que pour compenser la méconnaissance des performances réelles de l'avion.

Si l'on pouvait connaître avec précision la consommation réelle d'un matricule, cette quantité en excédent pourrait être ramenée au strict nécessaire.

#### I.1.2 Principe des mesures des performances

Les performances d'un avion sont évaluées d'après des relevés de consommation effectués pendant la croisière.

Pour que la mesure soit significative, il faut que la phase de vol soit stabilisée, c'est-à-dire que les paramètres qui influent sur la consommation soient stables. Les principaux paramètres qui sont pris en compte sont le nombre de Mach (M), le niveau de vol (FL), la température extérieure (T) et la masse totale de l'avion. Les paramètres relevés sont, pour chaque réacteur, la vitesse de rotation N1 (pour les réacteurs General Electric et la consommation instantanée (WF: Fuel Flow).

Sur les avions anciens, ces relevés sont effectués par le mécanicien navigant. Ils sont forcément limités (généralement 1 par vol). Sur les avions de technologie récente, comme le B737-800, ces relevés sont effectués automatiquement par un calculateur embarqué (ACMS: Aircraft Computer Maintenance System), qui surveille les paramètres de vol. Lorsque les critères de stabilité de ces paramètres sont atteints, l'ACMS émet automatiquement vers le sol par l'intermédiaire de l'ACARS (Aircraft Communication Addressing and Reporting System) les valeurs de tous les paramètres. Ces valeurs sont reçues par un ordinateur au sol. Elles sont analysées par un programme qui compare les N1 et WF réels aux N1 et WF théoriques d'un l'avion standard, et ce en tenant des éléments du vol (Mach, FL, T et GW).

Du fait de l'automatisation, les relevés sont beaucoup plus nombreux (1 toutes les 2 heures de vol), et plus précis (le système prend en compte de nombreux paramètres secondaires).

La comparaison des consommations instantanées permet de connaître la consommation réelle par rapport à la consommation théorique. Le programme calcule alors un coefficient correctif à appliquer à la consommation théorique pour obtenir la consommation réelle. Ce coefficient est transmis automatiquement au programme qui calcule les plans de vol.

Ce programme tient compte de ce coefficient de correction lorsqu'il calcule le carburant à embarquer pour les vols suivants. De ce fait, le traitement est entièrement automatisé avec toutefois une surveillance manuelle pour s'assurer de la cohérence des mesures

En pratique, les performances d'un avion ne varient pas très rapidement. Le coefficient de correction n'est donc pas modifié après chaque relevé mais une fois par mois.

### I.1.3 Retombées du suivi des performances

Le principal intérêt du suivi des performances est, comme il a été expliqué précédemment, de permettre une économie de carburant.

Toutefois, l'automatisation d'augmenter le nombres de relevés par avion, les résultats qui n'étaient significatifs pour les avions anciens qu'au niveau d'une flotte (on pouvait dire par exemple que les B737-200, dans leur ensemble, consommaient 10 % de plus que prévu par le constructeur), deviennent significatifs pour un matricule donné, voire pour un moteur particulier sur un avion ou sur une ligne particulière.

La dégradation des performances peut être en effet imputée à deux causes :

- La dégradation des moteurs. Pour des conditions extérieures données et une valeur de N1 mesurée, la comparaison de la consommation réelle à la consommation théorique (prévue pour donner cette valeur de N1) permet de détecter une dégradation dans le fonctionnement du réacteur. Une action de maintenance peut alors être envisagée.
- 2. La dégradation des performances aérodynamiques de la cellule. Pour des conditions de vol données, la poussée, et donc le N1 devrait avoir une certaine valeur théorique. La valeur réelle mesurée permet de détecter une dégradation. Cette dégradation peut être imputée à différents facteurs :
  - a. La cellule, qui traîne plus que prévu. Si la différence est importante, une action maintenance pourra dans ce cas également être lancée.
  - b. La masse avion. Une pesée de l'avion permettra de corriger éventuellement la masse de base de l'avion.

D'autre part, la masse totale est obtenue notamment en prenant en compte une masse forfaitaire pour les passagers. Suivant les lignes, cette masse peut s'avérer éloignée de la réalité (sur les lignes vers l'Asie par exemple, les passagers sont

statistiquement plus légers que vers les Etats-Unis). Un traitement des relevés par destination du vol permettra de confirmer cette hypothèse.

Une action de recours en garantie pourra être engagée contre le constructeur si les performances réelles d'un avion sont trop éloignées des performances garanties.

# 1.2 le système de transmission automatique des paramètres

L'introduction des technologies numériques en aéronautique a déjà bouleversé le poste de pilotage des avions, et même la philosophie du pilotage.

Bien que la conjoncture économique que vit le transport aérien aujourd'hui n'est pas favorable aux investissements pour de nouveaux systèmes dont la rentabilité n'est pas toujours assurée à court terme, de nombreux systèmes sont en cours d'étude ou de développement, qui vont encore modifier considérablement l'environnement du transport aérien.

Parmi les principaux systèmes, on peut citer l'ACARS (Aircraft Communication Addressing and Reporting System).

Ce système est déjà opérationnel sur de nombreuses flottes. Il permet une liaison de transmission numérique entre l'avion et le sol. L'avion peut fournir aussi bien des informations de maintenance (monitoring moteur, pannes état des mémoires des calculateurs embarqués,...), de performance (vu plus haut dans le cadre du suivi des performances avions) que recevoir des informations météo et des clairances [8].

L'utilisation de l'ACARS va être de plus en plus importante, notamment avec l'utilisation des transmissions par satellites qui assurera une possibilité de contact permanent pour les longs courriers et surtout la transmission automatique des paramètres de vols.

D'autre part, l'utilisation de l'ACARS commence à s'étendre au domaine commercial. Par exemple en transmettant à un avion la liste des passagers en correspondance courte à l'arrivée, et dont il faudra privilégier le débarquement, où la confirmation de la réservation d'une chambre d'hôtel, d'où une amélioration du service offert aux passagers.

#### 1.3 Suivi carburant

Avec le vieillissement des aéronefs, il s'avère que, dans des proportions relativement importantes, la consommation réelle est supérieure aux prévisions de délestage établies sur les plans de vol techniques.

Les intérêts que représentent pour la compagnie le suivi et l'analyse des causes potentielles d'une consommation excessive de ses appareils, sont de plusieurs natures :

- Un intérêt opérationnel
- · Un intérêt économique

## I.3.1 Intérêt opérationnel

La réalisation d'un vol suppose un emport carburant adapté, c'est-à-dire devant permettre, compte tenu des conditions extérieures et des performances de l'aéronef, d'effectuer le vol dans sa totalité mais aussi, par souci de sécurité, de satisfaire aux exigences réglementaires. Il est donc nécessaire à l'équipage de connaître de façon précise la quantité de carburant qu'il doit emporter : les plans de vol techniques sont utilisés à cet effet.

L'étude opérationnelle entre le délestage prévu par les plans de vol informatisés et le carburant effectivement consommé servira à :

Mettre en évidence les éventuels écarts constatés,

- Etablir si besoin un taux de dégradation de performances,
- Réactualiser par ce fait les données relatives à chaque appareil,
- Et par toutes ces actions, de permettre une gestion de carburant plus juste.

Il s'agit en effet de mettre les équipages plus en confiance vis-à-vis des plans de vol informatisés car par le fait des écarts constatés précédemment, les équipages auraient tendance à emporter plus de carburant qu'il n'est nécessaire et en alourdissant l'avion, d'augmenter encore cet écart.

#### 1.3.2 Intérêt économique

L'analyse des éléments pouvant être la cause d'une augmentation de la consommation est de façon évidente utile du point de vue économique. Elle l'est d'autant plus qu'une diminution de la consommation est doublement intéressante, de par la diminution de coût qu'elle implique forcément, mais aussi parce qu'une majoration excessive inutile de l'emport carburant impose à l'aéronef une masse plus grande et donc un délestage supérieur.

### I.4 Réglementation (JAROPS 1 réglementation fraisais)

#### Instruction du 12 mai 1997

Prise en application de l'arrête du 12 mai 1997 relatif aux conditions techniques d'exploitation d'avions par une entreprise de transport aérien public (ops1).

La réserve de route qui devrait être la plus élevée de A ou B ci-dessous ;

#### A soit :

- 5% de la consommation d'étape ou, en cas de re-planification en vol, 5% de la consommation prévue pour le reste de l'étape;
- II. Ou au moins 3% de la consommation d'étape ou, en cas de re-planification en vol, 3% de la consommation prévue pour le reste de l'étape pourvu qu'un aérodrome de dégagement en route soit accessible;
- III. Ou une quantité correspondante à 20 minutes de la consommation d'étape prévue pour ce vol. Pour cela il faut que l'exploitant ait établi un programme de suivi de la consommation carburant individuelle de chaque avion et se fonde sur des données

- tenues à jour au moyen de ce programme pour effectuer le calcul du carburant à emporter ;
- IV. Ou une quantité de carburant au moins égale à 15 minutes de la vitesse d'attente à 1500 ft (450m) au dessus de l'aérodrome de destination, en condition standard, lorsque l'exploitant a établi un programme, approuvé par l'autorité, de suivi de carburant pour chaque combinaison individuelle avion/route et que ce programme entre dans une analyse statistique permettant la détermination des réserves de route pour cette combinaison avion/route;

#### B soit:

le carburant nécessaire pour voler pendant 5 minutes à la vitesse d'attente à 1500ft (450m) au dessus de l'aérodrome de destination en conditions standard ;

### I.5 Le concept d'entretien avion

Il faut s'intéresser au concept d'entretien des avions. Cet entretien a pour but de maintenir en permanence les avions en état de navigabilité, c'est-à-dire entretenir leurs performances essentielles. En effet, le suivi régulier de performance assure la disponibilité et l'efficacité opérationnelle des aéronefs (sécurité, ponctualité, régularité et rentabilité).

Le schéma classique d'entretien des avions de ligne comporte trois niveaux d'intervention, à savoir:

- l'entretien en ligne, d'une durée de 1 à 3 heures : visite pré vol, visites périodiques d'entretien (journalière, tous les deux jours, tous 1es trois jours, ...),
- le petit entretien qui entraîne une immobilisation plus importante de l'avion, de 24 heures à plusieurs jours : visite "A", visite "B", visite "C", respectivement aux alentours de 400 heures, 1.600 heures et annuelle,
- le grand entretien d'une durée de 2 à 5 semaines : visite "IL" (tous les 3 à 4 ans), visite "D" (tous les 7 à 8 ans) qui correspond, après un démontage total, à une remise à neuf de l'avion.

Quant à la surveillance (monitoring) des performances des réacteurs, elle est assurée en utilisant plusieurs méthodes de suivi des dégradations à caractère progressif : mesures comparatives des paramètres moteurs (températures, consommation,...); mesures des concentrations d'éléments révélateurs dans les fluides organiques (endographie, radioscopie). De plus, la maintenance des réacteurs a été considérablement facilitée par leur conception modulaire rendant possible l'échange standard du seul module concerné.

# Chapitre II : Présentation du programme APM

#### II. PRESENTATION DU PROGRAMME APM

#### II.1 INTRODUCTION

Le programme APM est un logiciel conçu par le constructeur (BOEING), il est fourni aux opérateurs afin de calculer les coefficients de dégradation de performance de leurs appareils.

L'APM permet de comparer le niveau de performance de croisière enregistré pendant le vol avec la ligne de base qui est enregistrée dans la base de données moteur/fuselage. En réalité, la comparaison se fait en calculant des coefficients de dégradation de performances de croisière de l'avion. Le calcul s'effectue sans l'utilisation des méthodes mathématiques, mais juste en utilisant les équations familières de la portance, de la traînée et de la poussée du moteur, pour des conditions de stabilité de croisière.

L'APM permet à l'utilisateur de calculer quatre types de déviations de performance à savoir:

- La configuration moteur (power setting) en %N1 ou en EPR (taux de pression).
- La poussée requise (thrust required).
- 3. Débit du carburant (fuel flow).
- La consommation distance du carburant (fuel mileage).

Le programme APM est fourni aux opérateurs pour la surveillance des performances de leurs avions. Les résultats du programme servent principalement à dépister les tendances à long terme des performances du fuselage/moteur et à corriger les tables de marche du Jet plane.

En analysant les données de performances de croisière, le programme APM indiquera les avions pour lesquels la performance a dévié de la ligne de base applicable, cette information peut aider un opérateur en identifiant le besoin d'action possible d'entretien de fuselage ou du moteur.

Plusieurs versions du programme APM ont été conçues, depuis la première qui date de 1988 jusqu'à la 5<sup>ème</sup> version **2.5.0** qui existe au sein du département Opérations aériennes d'AIR ALGERIE et qui a été réceptionnée en janvier 1999 [1].

### II.2 Ecoulement général des données dans le programme APM

Trois environnements structurent l'écoulement des données dans le programme APM comme l'indique la figure III.1 :

- Environnement avion,
- Environnement compagnie,
- Environnement support au sol.

#### 1. L'environnement avion :

C'est dans l'environnement avion que s'effectue tous les traitements concernant la récolte des paramètres de vol, il est lié directement aux instruments de bord.

#### 2. L'environnement Compagnie :

C'est l'environnement dans lequel les paramètres de vol sont traités et analysés afin d'obtenir un état sur la dégradation des performances de la flotte, ces paramètres nous proviennent des deux autres environnements.

# L'environnement support au sol :

C'est l'environnement qui reçoit les paramètres de vols de croisière provenant de l'avion par l'intermédiaire du système ACARS où ils sont traités et convertis par un dispositif au sol (HERMES).

## II.2.1 Description de l'écoulement général des données dans le programme APM

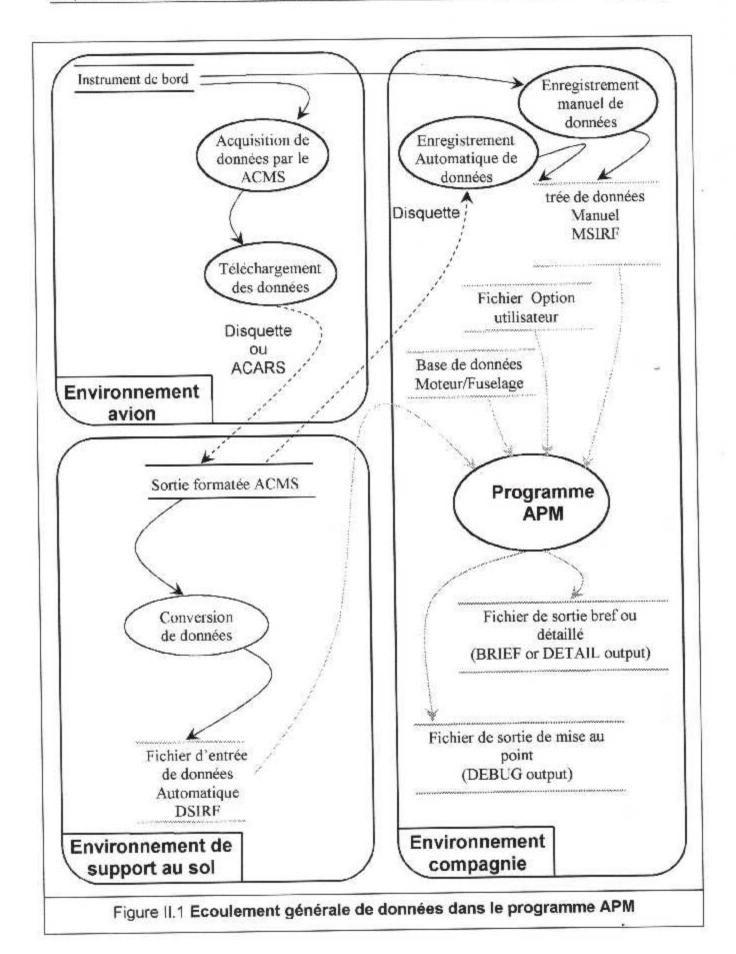
D'après la figure II.1, la récolte des paramètres de vol de croisière peut se faire par deux méthodes différentes au sein de l'environnement avion. La première est une méthode automatique où les paramètres de vol sont acquis par le module ACMS, téléchargé ultérieurement par disquette ou ACARS à l'environnement support au sol sous un format spécifique, qui peut être convertie par un certain dispositif (application) afin d'obtenir un format standard d'entrée manuelle de données MSIRF ou un format standard d'entrée digitale de données DSIRF qui seront chargés dans le programme APM se trouvant dans l'environnement compagnie.

La deuxième est une méthode manuelle où le pilote est chargé de remplir un formulaire nommé **Performance log** contenant les paramètres de vol de croisière nécessaire pour le suivi des performances. Une fois les données enregistrées, l'opérateur se trouvant dans l'environnement compagnie convertira les données transmises par le pilote en un format standard d'entrée manuelle de données MSIRF.

Le programme APM reçoit trois types d'entrée de données :

- Les fichiers de formats MSIRF ou DSIRF présentent les paramètres de vol de croisière.
- Le fichier option utilisateur dans lequel ce dernier est tenu de définir les options d'exécutions du programme APM.
- 3. Le fichier base de données moteur/fuselage.

Le programme APM procède à l'analyse et aux traitements des entrées citées cidessus dans le but de générer deux types de sortie, dans l'une sont présentés les résultats du traitement tels que les coefficients de dégradation de performance; l'autre étant un fichier optionnel de mise au point où se résume un état détaillé du processus de calcul.



#### II.3 Les données d'entrée

Comme nous l'avons indiqué, le programme APM reçoit 3 types d'entrées :

- Le fichier base de données (MOTEUR/ FUSELAGE).
- Le fichier d'entrée (MSIRF/ DSIRF).
- 3. Le fichier d'entrée option utilisateur APMINP.

#### II.3.1 La base de données MOTEUR/FUSELAGE

Pour chaque ensemble moteur/fuselage est associée une base de données ou sont enregistrées les caractéristiques aérodynamiques du fuselage ainsi que les caractéristiques mécaniques des moteurs présentées par des diagrammes (courbe prenant l'exemple de la polaire), sous forme numérique, indiquant l'évolution ou la régression d'un paramètre par rapport à un autre. La valeur désirée est obtenue par un certain arrangement d'interpolation lors du calcul.

L'opérateur indiquera donc au programme APM le nom de la base de données à consulter selon le modèle de l'avion et le type de moteur. A titre d'exemple la base de données utilisée pour faire des calculs sur un 737-200 équipé de JT8-D15 n'est pas la même que pour un 737-200 équipé de JT8-D17.

Chaque base de données est constituée de plusieurs configuration (voir figure II.2), Les configurations sont destinées chacune à faire face à un certain type de calcul. Dans notre cas, le cahier de charge utilisé par le programme pour le calcul des coefficients de dégradation de performance est nommé CONFIG50, il est également indiqué au programme APM par l'opérateur.

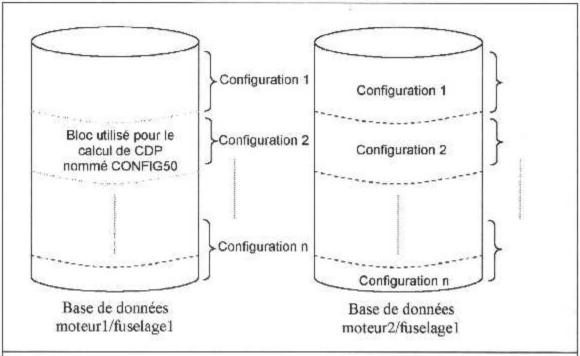


Figure II.2 Représentation simplifiée de deux bases de données d'un même type de fuselage équipé de deux type de moteurs différents

### II.3.2 Les fichiers d'entrée de données (MSIRF/DSIRF)

Les fichiers d'entrée de données contiennent les paramètres de vol de croisière utilisés par le programme APM afin de calculer les coefficients de dégradation de performance.

# II.3.2.1 Généralité sur les paramètres de vol de croisière

Il existe deux types de paramètres : les premiers sont obligatoires et représentent le minimum de données requises par le programme APM, à savoir :

- Le modèle
- La date
- La vitesse (Mach, CAS, IAS)
- L'altitude
- La TAT
- Le débit carburant (fuel flow)
- Le poids brut (GW)

La configuration moteur (Power setting)

Les seconds sont des données optionnelles utilisées pour certaines corrections, telles que la correction de la masse et de la traînée. Ces paramètres sont également utilisés pour des besoins historiques, ils sont cités ci-dessous:

- Compagnie aérienne (Airline)
- Matricule (Aircraft)
- Numéro de vol (Flight)
- Etape (flight Leg)
- TOW
- ZFW
- CG initiale
- Numéros de série de moteur
- Temps d'utilisation de l'APU
- Quantité de carburant initial dans les réservoirs
- Quantité de carburant en vol
- Chargement électrique du générateur (Gen Load)
- Cap
- Route vraie
- Angle de dérive
- Conditionnement d'air
- Température carburant
- Densité carburant
- Vitesse sol
- dHp/dt
- dVg/dt

La récolte de ces paramètres est obtenue par l'un des trois moyens suivants:

- Disquette.
- ACARS (Aircraft Communication Addressing and Reporting System)
- Performance log

Ces paramètres sont introduits dans l'APM sous deux types de formats différents : Le format MSIRF et le format DSIRF.

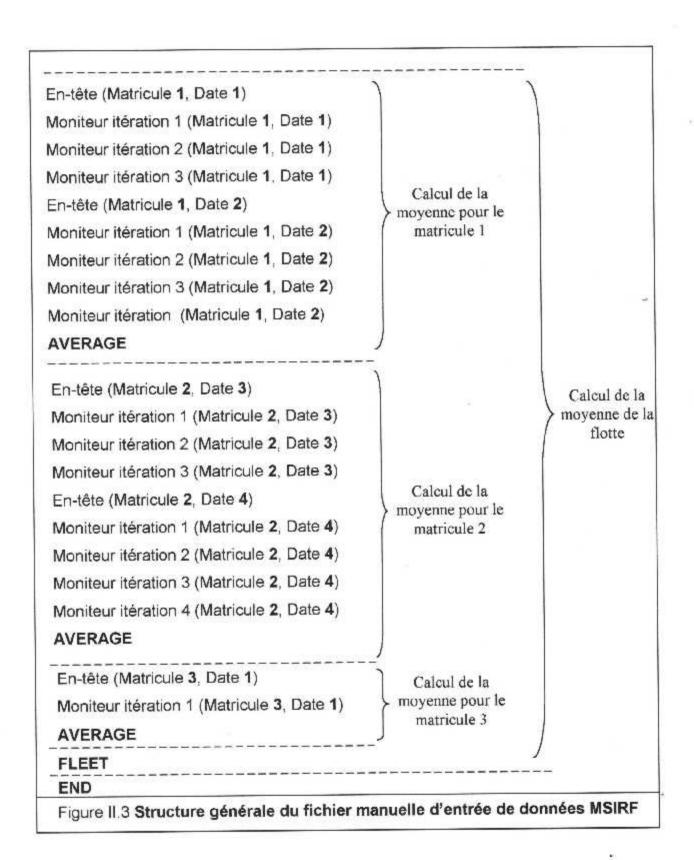
# II.3.2.2 Le format DSIRF (Digital Standard Input Record Format)

Le format DSIRF est obtenu à la sortie de donnée ACMS, ce fichier contient des données rassemblées automatiquement pendant le vol par le ACMS, plus tard téléchargé aux matériels de soutien au sol par l'intermédiaire d'une disquette; ou bien si l'avion est doté d'un système ACARS, les données sont transmises automatiquement à une station au sol.

# II.3.2.3 Le format MSIRF (Manual Standard Input Record Format)

Cette méthode d'entrée de donnée de performance dans le programme APM est semblable à la méthode qui a été utilisée historiquement avec le programme d'analyse de performance de croisière de Boeing. Ces données sont enregistrées pendant le vol de croisière par le pilote sur une feuille nommée performance log. Une fois au sol, ces données sont transcrites par l'intermédiaire d'un certain dispositif ou par une application que nous allons décrire ultérieurement en détail pour générer un format d'enregistrement standard d'entrée manuelle (MSIRF).

Comme indiqué sur la Figure II.3, un fichier MSIRF peut contenir des informations provenant de plusieurs **performance log** contenant le même modèle avion et le même type de moteur, car lors du calcul le programme APM n'a la capacité d'ouvrir qu'une seule base de données moteur/fuselage du modèle considéré [1].



# II.3.2.3.1 Description du format standard d'enregistrement d'entrée manuelle (MSIRF) :

Il faut faire particulièrement attention lorsqu'on utilise le format d'entrée manuelle de données, car certaines clés sont utilisées comme étant des données, prenant l'exemple de la première ligne de l'en-tête, où la première colonne contient la première lettre de description du modèle avion, cette lettre doit être un 7 comme le 737-800 et 767-300; par contre le 7 signifie pour le programme APM que ceci est une nouvelle ligne d'en-tête.

Prenant l'exemple du numéro du moteur dans la septième colonne du moniteur, le 1 signifie un numéro de moteur comme il signifie que c'est un nouveau moniteur ou une nouvelle itération (voir figure II.4). Donc pour que les calculs se déroulent correctement, il faut suivre l'ordre chronologique d'enregistrement de données imposé par le format MSIRF.

Les éléments principaux pour l'entrée manuelle de données sont :

- Un 7 dans la première colonne de la première ligne de l'en-tête.
- Un (+) dans la colonne 80 de la première ligne de l'en-tête signifie que les deux lignes optionnelles de l'en-tête sont prise en compte.
- Un 1 dans la septième colonne du moniteur pour indiquer un nouveau point de moniteur et le numéro de moteur.
- Le mot clé AVERAGE pour indiquer la fin des points de la liste.
- Le mot clé FLEET pour indiquer la fin d'exécution du calcul de la moyenne de flotte.
- Et enfin le mot clé END pour indiquer la fin d'exécution du calcul du programme.

	901234567890123 1 2	3	4	5		6	7	8
787-800	DAH 7	T-VJX 10	09 210	302BJATAM				0
55000036	000015.31111111	122222222	225224	1.5				
7000.36	000.24000.			10000				
25(1)	1.600140015700	0156300 25	182	12 δ	250			
-15.42	1.600140014500	0 25	230000 20	.06.9003.	601			
260003			23.00	30026000				
-7894		3000	_0.0003	3330-789				
23(1)	1.200123015000	0 12000 25		12 3	230			
	1.200123010000	0 25	750000 21	56.900				
230003				52023000			1 <sup>ère</sup> fiche	
.7504		10000	0.0004	2223.730			I HOIL	
AVERAGE		T-VJD 10		202LARPOM				
3451 4.52 273003 .8514		30 28 20100	40469 20 29.75 0.0060	51727300			2 <sup>èrne</sup> fich	e
737-800	DAH	7T-VJD 10	02 10	1002ALRLPO				
2971	-1.2425777 B50	9 <b>6</b> 30190 32			297			
-13.72	1,2425777 840	5B 32	667531 2	0.06.900				
340003			20.02	24023000	A		3 <sup>ème</sup> fich	0
		2865	0.0060	.0021.848			O HAI	
.8484				01.0073573777				-
AVERAGE	1.1451452 1000	7 <b>T-VJO 10</b> 10 9000 32 10 32			280			
AVERAGI 737-800 2801	1.1451452 30			52030100			4 <sup>eme</sup> fich	
737-800 2801 -14.52 301003	1.1451452 30			0.20			4 1101	100
AVERAGI 737-800 2801 -14.52		1450		.820				

# II.3.2.3.2 Procédure d'enregistrement recommandée

Pour assurer un enregistrement normal des paramètres de vol de croisière et ce, dans de parfaites conditions de stabilité, les pilotes sont tenus de suivre les étapes suivantes qui sont mises au point par le constructeur :

- L'enregistrement des données qui devront êtres inscrites dans l'entête.
- 2. Vérification des conditions de stabilité tel que :
  - Air calme.
  - Aucun mouvement de levier de poussée pendant plus de cinq minutes.

- Antigivrage et chaleur carburant hors circuit pendant plus de cinq minutes.
- Pendant les trois minutes précédentes la température n'a pas variée de plus de un degré.
- Pendant les trois minutes précédentes le Mach n'a pas varié de plus 0.005 soit 2 Kt de la CAS.
- Enregistrez le Mach, Power setting, Fuel flow, TAT, Altitude, CAS et le poids donner par l' FMC.
- Revérifiez le Mach, si un changement de plus de 0.005 soit 2 Kt de la CAS a été détecté écarter le point.
- Enregistrez en suite les différentes quantités de carburant.
- Les paramètres restant sont optionnels, enregistrez les en cas de nécessité.
- Attendez au moins 30 minutes avant l'enregistrement du prochain point (prochaine itération) afin d'obtenir des résultats sur une portée des poids.

## II.3.2.3.3 Description de la fiche performance log

C'est une fiche transmise aux pilotes, elle sert à enregistrer les paramètres de vol de croisière de leurs appareils, dans des conditions parfaites de stabilités. Elle est divisée en deux parties (voir figure II.5) [1]:

#### 1. L'entête (header)

Trois lignes figurent sur la partie supérieure dont la première est obligatoire, elle contient des informations concernant l'identification du vol telles que :

- Le modèle (7x7-ABC).
- La ligne aérienne.
- L'avion.
- Le numéro de vol.
- La date.
- Flight leg.

Les deux autres lignes sont facultatives, elles contiennent les données suivantes :

- TOW.
- ZFW.
- Le centre de gravité initial.

- Le numéro de série des moteurs.
- La quantité de carburant dans les différents réservoirs (centrale, principale1, principale2 et le réservoir auxiliaire).

#### 2. Le moniteur

C'est la partie principale où sont enregistrés tous les paramètres de vol de croisière. Plusieurs itérations sont présentées, chacune d'elles se compose de quatre lignes, elle contient les informations décrites ci-dessous :

- · CAS.
- TAT.
- L'altitude.
- Mach.
- Power setting.
- Fuel flow.
- Quantité de carburant en vol .
- Chargement électrique du générateur (Gen Load).
- Cap.
- Route vraie.
- Angle de dérive.
- · Conditionnement d'air.
- Température carburant.
- Densité carburant.
- Vitesse sol.
- dHp/dt.
- dVg/dt.

النضوش البوية البزائرية AIR ALGERIE Direction des Opération Aériennes Air Algérie B737-200 PERFORMANCE LOG Header Flight Leg DD MM YY Flight Aircraft Model Airline APU ZFW InitCG TOW Engine serial Numbers time Initial Fuel Tank Quantities Aux Main1 Centre Gen Monitor Power Fuel Laod sctting Flow True Hdg True Track F/O CAS Centre Main1 Drift Angle CAS uel Temp uel Dn LHV Main2 Gross Wt TAT Latitude F/O Altitude GS Altitude fVg/dt F/O Mach dHp/dt Mach True Hdg True Track Drift Angle F/O CAS A/C Main1 CAS uel Temp Fuel Dn Main2 Gross Wt TAT Latitude F/O Altitude GS Altitude dHp/dt dVg/dt F/O Mach Aux Mach True Hdg True Track Drift Angle F/O CAS Centre Main1 CAS uel Temp Fuel Dn Gross Wt LHV Main2 TAT Latitude GS F/O Altitude Altitude F/O Mach dVg/dt dHp/dt Aux Mach Réalisé par: Mr. KHELLADI Othmane et Mr. NACER BEY Merouane Ingénieurs en aéronautique (Opérations Aériennes) staglaires. Figure II.5 Performance Log d'un B737-200

### II.3.3 Entrée option utilisateur APMINP

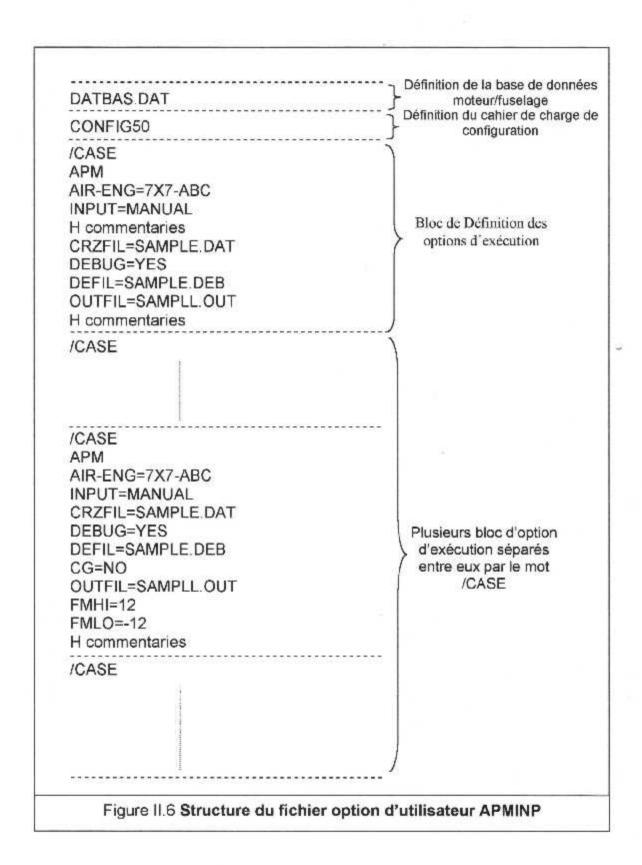
Comme son nom l'indique, l'utilisateur crée ce fichier afin de définir au programme APM le nom de la base de données à consulter ainsi que le nom du cahier de charge de configuration, le nom du fichier d'entrée des paramètres de vol et sa nature (manuel MSIRF ou automatique DSIRF), les nom des fichier de sortie où sont présentés les résultats, et les options d'exécution où l'opérateur précise au programme APM les corrections à effectuer lors du calcul des coefficients tel que la correction du CG, aéroélasticité, isobarique, énergie...etc., les tolérances a appliquer sur les coefficients et enfin les unités désirées à la sorite des résultats. Le fichier d'entrée option utilisateur doit impérativement être nommé APMINP (voir figure III.6).

D'après la figure II.6 le fichier option utilisateur est constitué principalement de trois éléments :

- 1. Le nom de la base de données :
- Le cahier de charge de configuration MOTEUR/FUSELAGE.
- Le bloc /CASE.

Le premier élément indique le nom de la base de données moteur/fuselage. Le deuxième comprend le caractère "CONFIG" suivi d'une extension à deux chiffres (01 à 99). Des détails supplémentaires de "CONFIG" sont contenus dans la description des mots-clés.

Le troisième élément est le bloc /CASE. Il contient les options d'exécution du programme APM. Une ligne contenant le mot clé /CASE sert de séparateur tout en indiquant le début du bloc, ce dernier est composé de plusieurs lignes dont chacune indique un mot-clé; dans la plupart des cas une valeur est associée. Des commentaires peuvent être insérés dans le bloc /CASE. Les lignes de commentaires doivent commencer par la lettre "H".



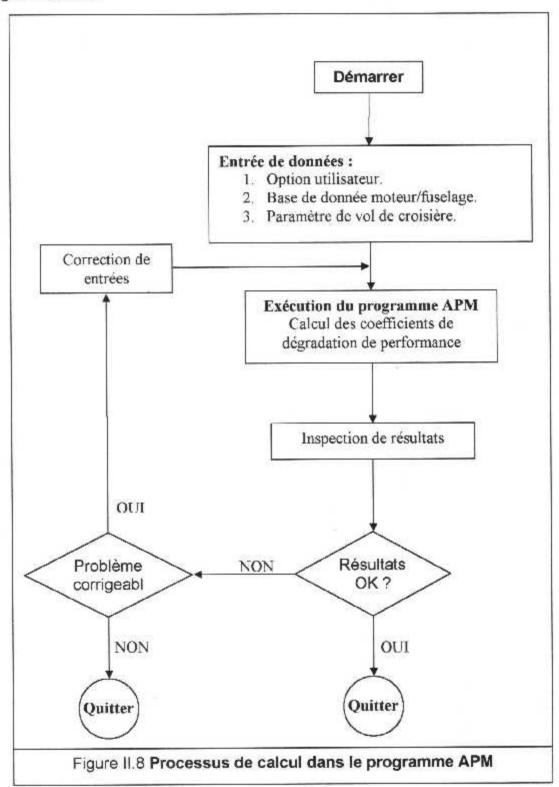
### II.3.3.1 Description des mots clés

L'utilisateur indique au programme APM les différents fichiers d'entrée, les fichiers de sorties, ainsi que les options d'exécution. Pour l'affectation d'une valeur précisant une option désirée, les mots-clés doivent êtres suivis du caractère (=). La figure II.7 comprend la liste complète des mots clés définis par le constructeur, une description détaillée de chaque mot clé est présentée dans l'annexe VII.

APM	FMHI	QUALTOL
CONFIG ##	FMLO	REYNLD
AIR-ENG	GRAVITY	SPEED
CG	INPUT	TITLE
CRZFIL	INSTR	TEMPUNTIN
DATE	ISOBARIC	TEMPUNTOUT
DEBFIL	LHEATV	TRQDHI
DEBUG	LHVB	TRQDLO
DRGFAC	LHVM	WFHI
ELASTIC	MASFIL.	WFLO
ENERGY	MASTER	WEIGHT
EPRHI	OUTFIL	WFFAC
EPRLO	OUTPUT	WTUNITIN
FLEETAVG	POWERX	WTUNITOUT
Figur	e II.7 Liste complète des mo	ts clés

### II.4 Processus de calcul dans le programme APM

La figure ci-dessous (Figure II.8) illustre le processus de calcul dans le programme APM.



Le processus de calcul dans le programme APM se déroule d'une manière simple. Avant l'exécution du programme, l'opérateur introduit tout d'abord le fichier option utilisateur (APMINP) où sont définis la base de données moteur/fuselage, le fichier d'entrée des paramètres de vol de croisière (MSIRF/DSIRF) ainsi que les options d'exécution.

A partir d'un seul fichier d'entrée APMINP, le programme APM peut effectuer plusieurs opérations de calcul. L'apparition du bloc /CASE suivi du mot clé APM indiquera le début d'un nouveau calcul des coefficients de dégradation de performance avec des données différentes.

Une fois les coefficients calculés, une vérification des résultats s'impose. Si une anomalie se présente et dont le problème est corrigeable, une correction au niveau des données d'entrées est effectuée pour les réintroduire dans le programme APM, sinon un message d'erreur apparaît indiquant le type d'anomalies détectées.

Dans le cas où aucune anomalie ne se présente, les résultats apparaissent sous forme de fichiers.

#### II.5 Les sorties APM

Le programme APM fournit deux types de sorties comme indiqués sur la figure 1 :

- Une sortie des résultats BRIEF ou DETAIL.
- Une sortie de mise au point DEBUG.

#### II.5.1 Sortie de résultats BRIEF ou DETAIL

Les résultats sont présentés sous forme tabulaire brève ou détaillé dans des fichiers, dont le nom et la forme sont désignés par l'opérateur dans le fichier d'entrés APMINP en utilisant les mots clés suivants:

OUTFIL = "nom du fichier de sortie" pour indiquer le nom du fichier de sortie.

OUTPUT= BRIEF pour l'obtention d'une sortie de forme brève.

OUTPUT=DETAIL pour l'obtention d'une sorite de forme détaillée.

#### II.5.1.1 Sortie BRIEF

Dans une sortie BRIEF sont présentés les types d'appareil et les différentes dates auxquelles sont effectués les vol, ainsi que les paramètres de vol de base tels que le niveau de vol (FL), CAS, poids brut (GW), MACH, la moyenne EPR ou %N1,

l'écoulement carburant (FW), et les différentes déviations de performance énumérés ci-dessous:

- 1. La configuration puissance (EPR ou %N1)
- 2. L'écoulement carburant (Fuel Flow)
- 3. La poussée requise (Thrust Required)
- 4. La consommation distance (Fuel Mileage)

Voir figure II.9.

DATE DD-MM-YY	FLT≌	FLT LVL	CAS	TAT	GW LB	MACH	AVR	FUEL FLOW	EPR REQ'D	%THRST REQ'D	%FUEL FLOW	%FM	QUAI
18 05 - 88	BOEINGXX	330	286	-14	571.0	,803	1.141	4902	0.001	0.1	0.6	-0.7	32
18 05 - 88	BOEINGXX	340	297	-14	667.5	.848	1.358	5777	0.117	14.9	-11.9	-0.9	86
18-05-88	BOEINGXX	350	280	-18	684.7	.820	1.510	5063			*	* W	F
18 - 05 - 88	BOEINGXX	356	284	-19	708.3	.841	1.312	6171	063	-6.4	8.8	-1.8	46
18-05 88	BOEINGXX	334	318	-8	635.7	.740	1.063	6755		*	*	* Eb	R
18-05-88	BOEINGXX	324	324	-6	585.9	.889	1.321	6516	0.098	12.9	-9.5	-2.0	84
18 05 - 88	BOEINGXX	303	342	1	559.5	.893	1.211	7007	0.015	2.3	-0.9	-1.3	79
18 - 05 - 88	BOEINGXX	305	301	-8	550.7	.801	1,090	5629	002	-0.5	12.8	-11.0	92
18-05 88	BOEINGXX	308	240	-19	544.3	.653	1.267	4440			8	* TF	
18-05-88	BOEINGXX	273	345	5	540.5	.851	1.110	6306	0.029	6.3	-4.2	-0.9	57
18-05-88	BOEINGXX	279	235	-15	524.3	.603	1.096	4056	0.013	4.2	-0.4	-2.5	87
18 05 - 88	BOEINGXX	336	318	-13	635.7	.739	1.173	6592		*	*	. L.	
18-05-88	BOEINGXX	302	345	2	559.0	.897	1,221	7034	007	-1.0	-1.7	2.7	74
	Α3	VERAC	E DE	VIATIO	N I'RO	4 BOOK I	ERFORM	AANCE	0.022	3.6	-0.7	-2.0	
		ANDA							0.055	6.8	7.8	3.7	

Figure II.9 Exemple d'une sortie de résultats de forme BRIEF

### II.5.1.2 Sortie DETAIL

Cette forme de sortie contient les mêmes informations présentées dans la sortie BRIEF ainsi que des informations supplémentaires tel que le point de départ et de destination, la latitude, le centre de gravité (CG en %MAC), le chargement général (GEN LOAD), la LHV , la  $\frac{dV_g}{dt}$  et  $\frac{dH_p}{dt}$  (Voir figure II.10).

La sortie DETAIL est choisie par l'opérateur lorsqu'il utilise les options de correction pour le calcul des coefficients de dégradation de performance, et cela afin de pouvoir analyser les résultats par rapport aux paramètres de vol utilisés pour les corrections.

Si l'un des coefficients de dégradation de performance dépasse la tolérance définie par l'opérateur, des astérisques (\*) seront imprimés dans toutes les colonnes de la

ligne considérée et un code dénotera le coefficient pour lequel la tolérance est excédée. Ces codes sont :

- EPR ou %N1 (Le taux de pression moteur) pour EPRHI / EPRLO
- TRQD (La poussée requise) pour TRQDHI / TRQDLO
- WF (L'écoulement carburant) pour WFHI / WFLO
- FM (La consommation distance) pour FMHI / FMLO

A titre d'exemple si l'opérateur définit dans le fichier option utilisateur une tolérance pour le coefficient de déviation du fuel flow en utilisant les deux mots clés :

WFHI=12

WFLO=-12

Si la déviation calculée n'est pas incluse dans l'intervalle [-12,12] alors le point de croisière est rejeté de l'analyse et le résultat apparaît sur le fichier de sortie sous forme d'astérisques (\*).

NB : WFHI signifie la déviation la plus élevée positive acceptable et WFLO signifie la déviation la plus basse négative acceptable.

QUAL		32	98	œ	9₩		\$¢	2	35	~	37	22		74		
	FLOW	7.0	5.0-	• THR	-1.8	* FM	-2.0	133	-11.0	* TIIR	6.0-	-2.5	* 54	2.7	-2.0	3.7
WFUEL	REQ'D	100	-11.9	*	00		5.6-				-4.2	+0.4	*	-1.7	-0.7	7,0
%THRST	REQUD	0.1	14.9	r	-6.4		12.9	2.3	6.5	*	6.3	4.2	*	-1.0	3,6	6.3
	REQ'D	0.001	0.117	*	003		860.0	0.015	-002		0.029	0.013		-007	0.002	0.055
dVg/dt dHp/dt 9uN1		0.289	0,104	-0.086	0.120	0.122	-0.065	-0.237	-0.471	-0.056	-0.227	-0.300	-0.122	-0.237	ACE	
dVg/dt		700'0-	0.002	-0.002	0.003	-0.002	-0.001		-0.001	-0.002	0.005	0.003	-0,005	-0.011	FORMA	
THC	CALC	18580.	18580.	18580	18580.	18580.	18580.	18580.	18580.	18580.	18580	18580,	18580.	18580.	OK PER	
GEN	WMAC DOAD	30.5	32.2	32.2	29.5	30.2	32.5	33.0	33.2	28.5	28.5	32.2	32.5	33.0	OM BO	
Š	%MAC	20.0	20.0	20 D	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.02	20.0	20.0	20.0	TONE	ATION
LAT		29N	29N	30N	30N	29N	30N	30N	29N	Z9N	30N	29N	30N	39N	DEVIA	DEVI
FUEL	FLOW	4902	STITE	5063	1719	6755	9159	7007	5629	4440	9069	4056	6592	7034	AVERAGE DEVIATION FROM BOOK PERFORMANCE	STANDARD DEVIATION
EPR	AVR	1.141	1,358	1.510	1.312	1,063	1.321	1.211	060*1	1.267	1.110	1.096	1.173	1.221	4	5
MACH		803	.848	.820	.841	-740	688	.893	.801	653	851	.603	.739	268		
GW	118	-14 571.0	667.5	684.7	708.3	635.7	585.9	559.5	550.7	5443	540.5	524.3	635.7	559.0		
TAI	O	4	7	37	-19	oộ.	φ	-	œ	61.	'n	-15	-13	C4		
CAS		286	297	280	284	318	324	342	301	240	345	235	318	345		
FLT CAS TAI GW	LVL	330		350	356	334	324	303	305	308	273	273	336	302		
DEPUDEST		DEPTIDEST	DEPTDEST	DEPTDEST	DEPTDEST	DEPTDEST	DEPTDEST	DEPTDEST	DEPTDEST	DEPTDES!			DEPTDEST	DEPTDEST		
FLIE		18 05 88 BOHINGXX DEPTIDEST	BOEINGXX			BOEINGXX	DOLINGXX	BOEINGXX	BOEINGXX DEPTDEST	BOEINGXX	BORINGXX	BOEINGXX	BOEINGXX	BOEINGNX		
	1-YY	88		00 00	88	00 00	30	90	88	90	90	50	00			
DATE	DD-MM-YY	18 05	18 05	18 05 - 88	18 05 88	18 - 05 - 88	18-05-88	18-05-88	18-05-88	18 05 - 88	18-05-88	18 05 - 88	18 05	18-05-88		

Figure II.10 Exemple d'une sortie de résultats de forme DETAIL

### II.5.2 Sortie de mise au point DEBUG

Dans le fichier DEBUG est présenté un rapport détaillé sur les différentes phases de calcul du programme APM, ainsi que l'analyse des corrections calculées pour chaque coefficient de déviation de performance, telles que la correction du CG, ELASTIC, ENERGY, LHV, ...

Chapitre III : Etude théorique

### III. ETUDE THEORIQUE

#### III.1 INTRODUCTION

Ce chapitre décrit en détail les méthodes analytiques qui sont mises en application dans le programme APM, afin de déterminer les coefficients de dégradations de performances [1] :

- 1. Déviation de la poussée requise (thrust required deviation).
- 2. Déviation de la configuration moteur (Power setting deviation).
- 3. Déviation de l'écoulement carburant (fuel flow deviation).
- 4. Déviation de la consommation distance (fuel mileage deviation).

## III.2 La détermination du coefficient de déviation de la poussée requise $(\%\Delta th)$

La déviation de la poussée requise est exprimée comme la différence du pourcentage entre la poussée disponible et la poussée exigée, elle est donnée par la relation suivante :

$$\%\Delta th = \frac{\left(\frac{Fn_{tot}}{\delta} - \frac{D_{tot,corr}}{\delta}\right)}{\frac{D_{tot,corr}}{\delta}} \times 100 \quad (III.2)$$

### ALGORITHME DE CALCUL

### III.2.1 Correction de la masse W pour les effets de gravité

La masse corrigée est donnée par la relation suivante :

$$W_{corr} = W + \Delta W$$
; (III.2.1)

Où

$$\Delta W = \frac{g_{actual} - g_{ref}}{g_0} \cdot W; \quad (III.2.2)$$

Démonstration voir annexe I.

# III.2.2 Calcul du coefficient portance $\mathcal{C}_{\scriptscriptstyle L}$ en utilisant le Mach M et la masse corrigée $W_{corr}$

Le coefficient de portance C<sub>L</sub> est donné par l'équation suivante :

$$C_L = \frac{W_{corr}}{\delta.1481.4 M^2 S}$$
 (III.2.3)

### III.2.3 Détermination du coefficient de traînée Cd

Le coefficient de la traînée est déterminer à partir de la table (drag,polaire) située dans la base de données moteur/fuselage tel que :

$$C_d = f(M, C_L)$$
.

### III.2.4 La correction du coefficient de traînée pour le nombre de Reynolds $\Delta C_d(R_n)$

Elle est donnée par l'équation :

$$\Delta C_d(R_n) = \left(C_{DP(off-Rc\ ference)} - C_{DP(Re\ ference)}\right) \quad \text{(III.2.4)}$$

où

$$C_{DP} = \left[A + B.Log_{10} \left(\frac{1}{M}.\frac{R_e}{FT}.\frac{1}{10^{-6}}\right)\right].0.0001$$
; (III.2.5)

et

$$\frac{1}{M} \cdot \frac{R_e}{FT} = 5.13384.10^6 \left( \delta \cdot \frac{\theta + 0.38312}{\theta^2} \right) . \quad \text{(III.2.6)}$$

- Pour  $C_{DP(\textit{off}-Re\,\textit{ference})}$  calculé dans l'équation (III.2.4) on utilise  $\delta$  et  $\theta$  qui corresponds à l'altitude pression actuelle.
- Pour  $C_{DP({
  m Re}\,ference)}$  calculé dans l'équation (III.2.4) on utilise  $\delta$  et  $\theta$  correspondant à l'altitude pression de référence déterminée pour  $\frac{W_{corr}}{\delta}$  .

NB: A et B sont des coefficients contenus dans une base de donnée.

### III.2.5 Le calcul de la correction aéroélastique de la traînée $\%\Delta C_{J}(elas)$ :

La variation aéroélastique est obtenue à partir de la table :

$$%\Delta C_d = f(W, M),$$

située dans la base de données moteur/fuselage.

Et l'équation :

$$\%\Delta C_d(elas) = f(W,M) - f(W_{ref},M) \qquad \text{(III.2.7)}$$
 
$$\text{Où}:$$
 
$$W_{ref} = W.\frac{\delta_{ref}}{\delta}. \qquad \text{(III.2.8)}$$

Le  $C_{d}$  appliqué pour cette correction est obtenu par la somme des section III.2.3- et III.2.4 .

### III.2.6 Calcul de la correction du coefficient de traînée pour le centre de gravité $\Delta C_d(CG)$

La correction de la traînée pour le centre de gravité est donnée par la relation suivante :

$$\Delta C_d(CG) = C_d - \Delta C_{d-Tirm@Cond}$$
. (III.2.9)

Démonstration voir annexe II.

### III.2.7 Le calcul du coefficient de traînée totale $C_{\it dtot}$

La traînée totale est donnée par la somme de la correction aéroélastique de la traînée et la correction de la traînée pour le centre de gravité :

$$C_{dtot} = \Delta C_d(elas) + \Delta C_d(CG)$$
; (III.2.10)

# III.2.8 Détermination de la traînée totale $\frac{D_{tot}}{\mathcal{S}}$ en utilisant $C_{ ext{diot}}$ et M

La traînée totale est déterminée par l'équation :

$$\frac{D_{tot}}{\delta} = 1481, 4.C_{dtot} M^2.S$$
 (III.2.11)

# III.2.9 Détermination de la correction de la traînée totale pour l'énergie $\frac{\Delta D_{tot}}{\mathcal{S}}$ (énergie)

La correction de la traînée totale pour l'énergie est donnée par la relation suivante :

$$\frac{\Delta D_{tot}}{\delta} (\acute{e}nergie) = \left(\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}\right)_{Vg} + \left(\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}\right)_{Hp}$$
 (III.2.12)

Démonstration voir Annexe III.

### III.2.10 La correction isobarique de la traînée $\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}(isobarique)$

La correction isobarique de la traînée totale est donnée par la relation suivante :

$$\frac{\Delta D_{tot}}{\delta} (isobarique) = \frac{0.59248 \frac{W}{\delta} \left( \Delta \frac{dH}{dt} \right)}{TAS}.$$
 (III.2.13)

Démonstration voir Annexe IV.

# III.2.11 Calcul de la traînée totale corrigée $\frac{D_{\textit{tot,corr}}}{\delta}$

La traînée totale corrigée est obtenu par la somme, de la traînée totale, la correction de la traînée totale pour l'énergie et la correction isobarique de la traînée total :

$$\frac{D_{tot,corr}}{\delta} = \frac{D_{tot}}{\delta} + \frac{\Delta D_{tot}}{\delta} \left( \acute{e}nergie \right) + \frac{\Delta D_{tot}}{\delta} \left( isobarique \right). \tag{III.2.14}$$

# III.2.12 Calcul de la poussée totale $\frac{Fn_{\scriptscriptstyle tot}}{\delta}$

La poussée totale est donnée par la somme des poussées motrices :

$$\frac{Fn_{tot}}{\delta} = \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{Fn}{\delta}\right)_{i}.$$
 (III.2.15)

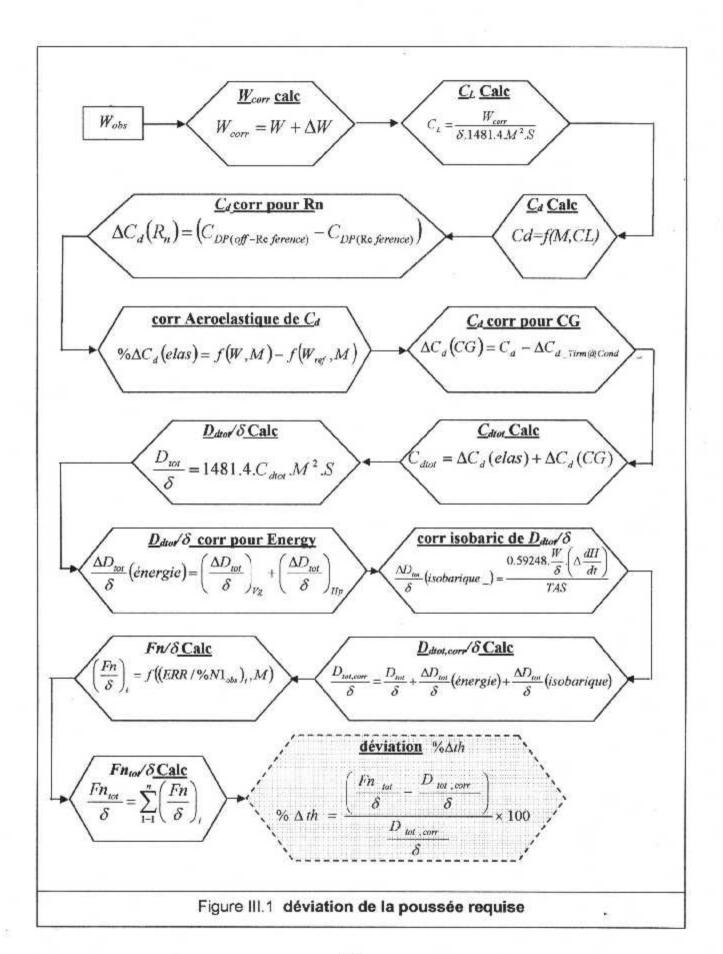
Ou la poussée pour chaque moteur  $\left(\frac{Fn}{\delta}\right)_i$  est obtenu à partir de la table :

$$\left(\frac{Fn}{\delta}\right)_i = f\left(\left(ERR/\%N1_{obs}\right)_i, M\right).$$

située dans la base de données moteur/fuselage.

D'où le coefficient de déviation de la poussée requise est donnée par :

$$\%\Delta th = \frac{\left(\frac{Fn_{tot}}{\delta} - \frac{D_{tot,corr}}{\delta}\right)}{\frac{D_{tot,corr}}{\delta}} \times 100$$



### III.3 Détermination du coefficient de déviation du débit carburant $\%\Delta Wf$

Le coefficient de déviation du débit carburant est donné comme la différence de pourcentage entre le débit carburant observé et le débit carburant théorique, il est exprimé par la relation :

$$\%\Delta Wf = \frac{Wf_{obs} - Wf_{th,corr}}{Wf_{th,corr}} \times 100$$
 (III.3)

#### ALGORITHME DE CALCUL

# III.3.1 Détermination de la poussée observée $\frac{Fn_{obs}}{\mathcal{S}}$ en fonction de $(EPR/\%N1)_{obs}$ et du Mach M

La poussée observée est déterminée à partir de la table :

$$\frac{Fn_{obs}}{\delta} = f((EPR/\%N1)_{obs}, M).$$

située dans la base de données moteur/fuselage.

### III.3.2 Calcul de l'écoulement carburant corrigé $Wf_{con}$ en fonction de

$$\frac{Fn_{abi}}{\delta}$$
, Mach  $M$ , et l'altitude

L'écoulement carburant corrigé est donné par la table :

$$Wf_{corr} = f\left(\frac{Fn_{obs}}{\delta}, M, Altitude\right).$$

Se trouvant dans la base de données moteur/fuselage.

### III.3.3 Calcul du débit carburant théorique Wf,

L'écoulement carburant théorique est obtenu par l'équation :

$$Wf_{th} = Wf_{corr} \cdot (\delta_{amb,t})^{\delta} \cdot (\theta_{amb,t})^{\theta}$$
 (III.3.1)

 $\delta_{\mathit{amb},\mathit{t}}$  représente  $\delta_{\mathit{amb}}$  ou  $\delta_{\mathit{t}}$  .

Et

 $heta_{\mathit{amb},\mathit{t}}$  représente  $heta_{\mathit{amb}}$  ou  $heta_{\mathit{t}}$  .

Avec

$$\delta_t = \delta_{t_ext} \cdot (1 + 0.2M^2)$$
. (III.3.2)

Et

$$\theta_t = \theta_{t\_est} \cdot (1 + 0.2M^2)^{3.5}$$
 (III.3.3)

## III.3.4 Calcul de la correction du débit carburant théorique Wf, pour le pouvoir calorifique inférieur LHV

La correction du débit carburant pour LHV est donnée par l'équation :

$$Wf_{corr}(LHV) = Wf_{calc}\left(\frac{LHV_{ref}}{LHV}\right)$$
. (III.3.4)

Démonstration voir Annexe V

### III.3.5 Correction du débit carburant théorique pour le prélèvement d'air de puissance

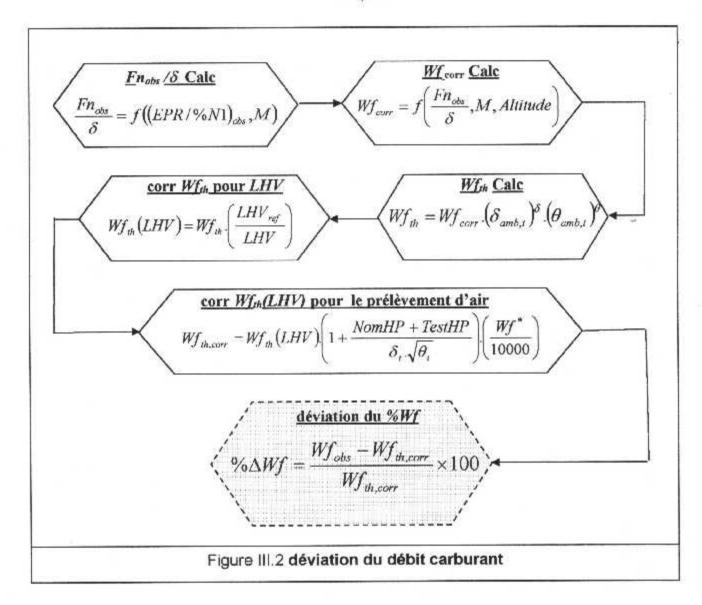
La correction du débit carburant théorique pour le prélèvement d'air est donnée par la relation :

$$Wf_{th,corr} = Wf_{th} \left( LHV \right) \left( 1 + \frac{NomHP + TestHP}{\delta_t \sqrt{\theta_t}} \right) \left( \frac{Wf^*}{10000} \right). \tag{III.3.5}$$

Démonstration voir Annexe VI.

D'où le coefficient de déviation du débit carburant est donnée par :

$$\%\Delta W f = \frac{W f_{obs} - W f_{th,corr}}{W f_{th,corr}} \times 100$$



# III.4 La détermination du coefficient de déviation de la configuration moteur $(\Delta EPR, \Delta\%N1)$

La configuration moteur est exprimée soit en taux de pression EPR ou pourcentage du nombre de tour par unité de temps %N1, elle est exprimée par la relation :

$$\Delta EPR = EPR_{obs,mov} - EPR_{th}.$$

$$\Delta \%N1 = \%N1_{obs,moy} - \sqrt{\theta_t}.\%N1_{th}.$$
(III.4)

### ALGORITHME DE CALCUL

- 1. Calcul de la masse corrigée  $W_{corr}$  (voir section III.2.1).
- 2. Calcul du coefficient de la portance  $C_L$  en utilisant la masse corrigée  $W_{corr}$  et le Mach M (voir section III.2.2).
- Détermination du coefficient de traînée C<sub>d</sub> (voir section III.2.3).
- 4. Calcul de la correction du coefficient de traînée pour le nombre de Reynolds  $\Delta C_d(R_n) \mbox{ (voir section III.2.4)}$
- 5. Calcul de la correction aéroélastique du coefficient de traînée  $\%\Delta C_d(elas)$  (voir section III.2.5).
- 6. Calcul de la correction du coefficient de traînée pour le centre de gravité  $\Delta C_d (CG)$  (voir section III.2.6)
- 7. Calcul du coefficient de traînée total  $\,C_{\it dtot}$  (voir section III.2.7).
- 8. Calculer la traînée totale  $rac{D_{tot}}{\delta}$  en utilisant  $C_{dtot}$  et le Mach M (voir section III.2.8)
- 9. Calculer la correction de la traînée totale pour l'énergie  $\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}$  (énergie) (voir section III.2.9).

- 10. Calculer la correction isobarique de la traînée total  $\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}$  (isobarique) (voir section III.2.10).
- 11. Calculer la traînée totale corrigée  $\frac{D_{tot,\,corr}}{\delta}$  (voir section III.2.11).
- 12. Déterminer la poussée moteur  $\frac{Fn}{\delta}$  exprimée par la relation :

$$\frac{Fn}{\delta} = \frac{\frac{D_{tot,corr}}{\delta}}{n}.$$
 (III.4.1)

- Où n représente le nombre de moteurs.
- 13. Déterminer  $(EPR/\%N1)_{th}$  théorique en fonction la poussée moteur  $\frac{Fn}{\delta}$  et le Mach M en utilisant la table :

$$(EPR/\%N1)_{th} = f(\frac{Fn}{\delta}, M).$$

Se trouvant dans la base de données moteur/fuselage.

14. Calculer (EPR / %N1)<sub>obs,moy</sub> moyen observé par la relation :

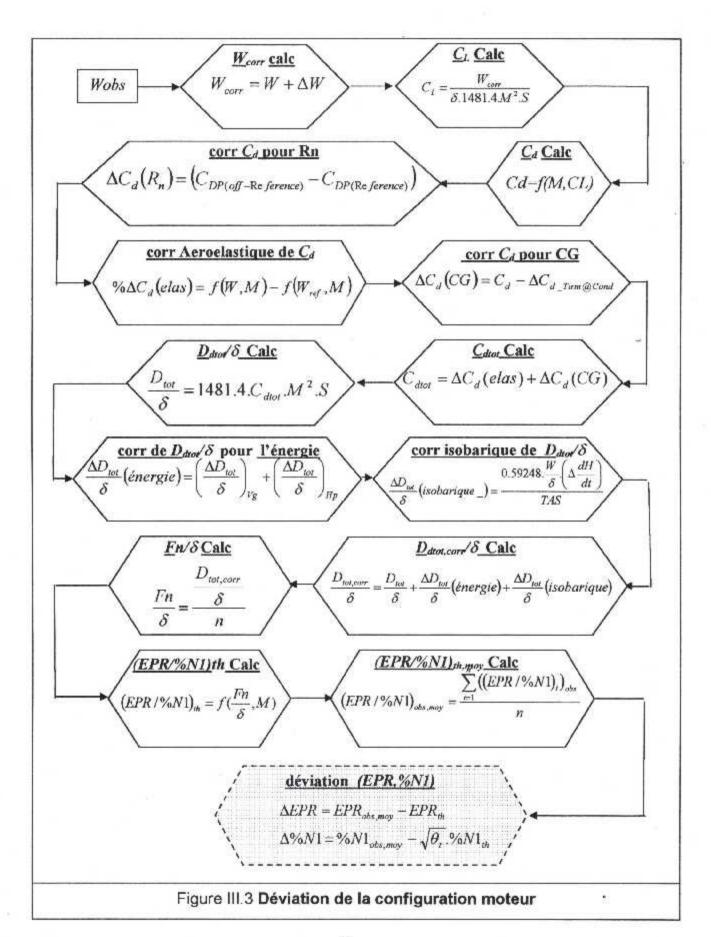
$$(EPR/\%N1)_{obs,moy} = \frac{\sum_{i=1}^{n} ((EPR/\%N1)_{i})_{obs}}{n}$$
 (III.4.2)

Où n représente le nombre de moteurs.

Pour avoir finalement:

$$\Delta EPR = EPR_{obs,moy} - EPR_{th}$$

$$\Delta \%N1 = \%N1_{obs,moy} - \sqrt{\theta_{t}}.\%N1_{th}$$



### III.5 La détermination du coefficient de déviation de la Consommation distance $(\%\Delta FM)$

La déviation de la consommation distance est exprimée comme la différence du pourcentage entre la consommation distance observée et la consommation distance théorique, elle est donnée par la relation :

$$\%\Delta FM = \frac{FM_{obs} - FM_{th}}{FM_{th}} \times 100. \tag{III.5}$$

#### ALGORITHME DE CALCUL

- 1. Calcul de la masse corrigée  $W_{corr}$  (voir section III.2.1).
- 2. Calcul du coefficient de la portance  $C_L$  en utilisant la masse corrigée  $W_{corr}$  et le Mach M (voir section III.2.2).
- Détermination du coefficient de traînée C<sub>d</sub> (voir section III.2.3).
- Calcul de la correction du coefficient de traînée pour le nombre de Reynolds
   ΔC<sub>d</sub>(R<sub>n</sub>) (voir section III.2.4)
- 5. Calcul de la correction aéroélastique du coefficient de traînée  $\%\Delta C_a(elas)$  (voir section III.2.5).
- 6. Calcul de la correction du coefficient de traînée pour le centre de gravité  $\Delta C_d \left( CG \right) \text{ (voir section III.2.6)}$
- 7. Calcul du coefficient de traînée total  $\,C_{dtot}\,$  (voir section III.2.7 ).
- 8. Calculer la traînée totale  $\frac{D_{tot}}{\delta}$  en utilisant  $C_{dtot}$  et le Mach M (voir section III.2.8)
- 9. Calculer la correction de la traînée totale pour l'énergie  $\frac{\Delta D_{ini}}{\delta}$  (énergie) (voir section III.2.9).

- 10. Calculer la correction isobarique de la traînée total  $\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}$  (isobarique) (voir section III.2.10).
- 11. Calculer la traînée totale corrigée  $\frac{D_{tot,\,corr}}{\mathcal{S}}$  (voir section III.2.11).
- 12. Déterminer la poussée moteur observée  $\frac{Fn_{obs}}{\delta}$  exprimée par la relation :

$$\frac{Fn_{obs}}{\delta} = \frac{\frac{D_{tot,corr}}{\delta}}{n}. \quad (III.5.1)$$

- Où n représente le nombre de moteurs.
- 13. Calcul du débit carburant corrigé  $Wf_{corr}$  en fonction  $\frac{Fn_{obs}}{\mathcal{S}}$ , le Mach M, et l'altitude (voir section III.3.2).
- 14. Calcul du débit carburant théorique  $Wf_{th}$  (voir section III.3.3).
- 15. Calculer la correction du débit carburant théorique  $Wf_{th}$  pour LHV (voir section III.3.4).
- 16. Calculer la Correction du débit carburant théorique pour le prélèvement d'air  $Wf_{th,corr}$  (voir section III.3.5).
- 17. Calculer la consommation distance observée FMobs par la relation :

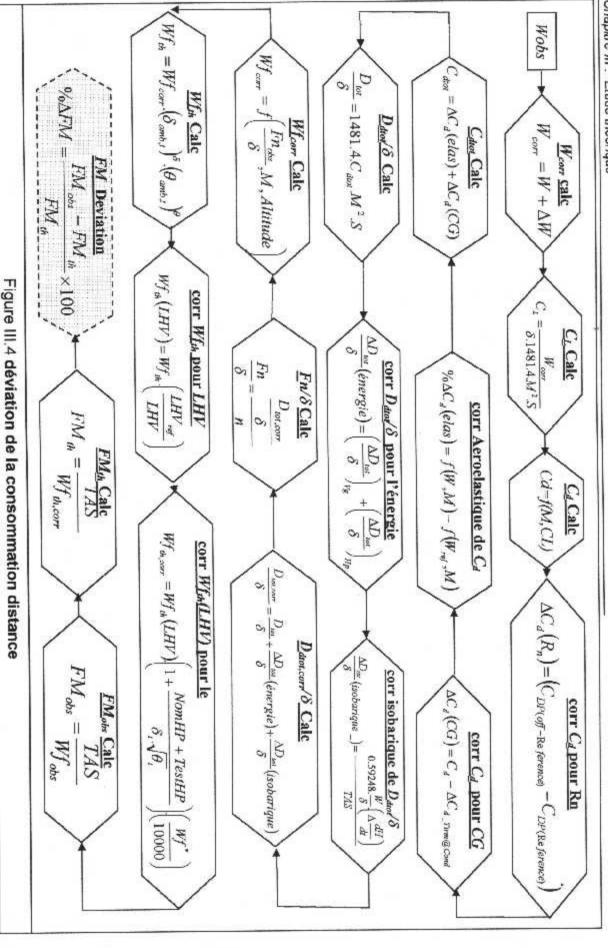
$$FM_{obs} = \frac{TAS}{Wf_{obs}} \quad . \tag{III.5.2}$$

18. Calculer la consommation distance théorique FMth par la relation :

$$FM_{th} = \frac{TAS}{Wf_{th core}}.$$
 (III.5.3)

19. Calculer finalement la déviation de la consommation distance :

$$\%\Delta FM = \frac{FM_{obs} - FM_{th}}{FM_{th}} \times 100$$
.



Chapitre IV : Conception

### IV. CONCEPTION

#### IV.1 INTRODUCTION

L'utilisation du programme APM présente un problème majeur auquel est confronté l'opérateur, ce problème consiste en l'obtention de fichiers d'entrée tels que le fichier option utilisateur APMINP et le fichier d'entrée de paramètre de vol de croisière MSIRF. La complexité et la longueur du format de ces fichiers rendent leur création manuelle pratiquement impossible à réaliser.

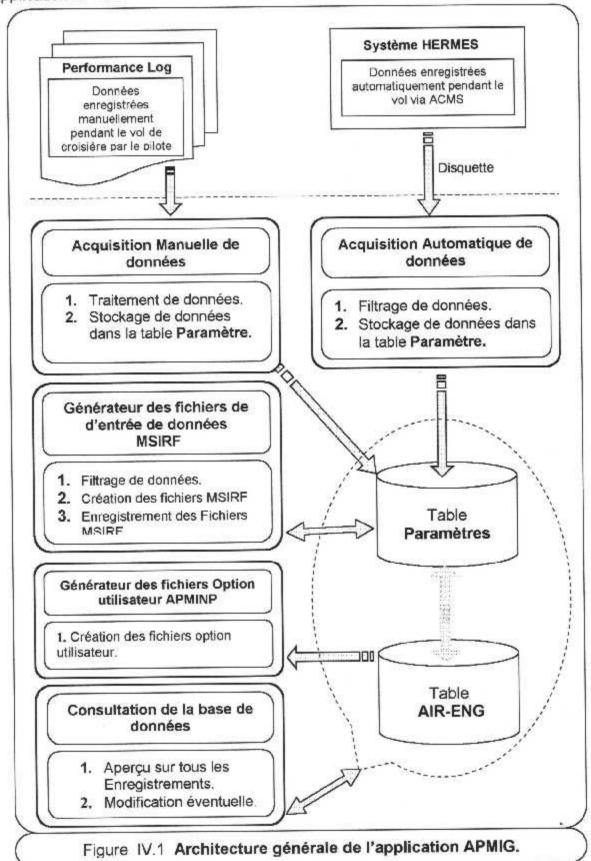
Le but de notre travail est de concevoir une application intermédiaire (APM INPUT GENERATOR APMIG) entre l'opérateur et le programme APM. APMIG prendra en charge à travers des interfaces simples et conviviales les fonctions suivantes :

- Stockage des paramètres de vol dans une table de paramètres.
- Création des fichiers option utilisateur APMINP.
- 3. Création des fichiers d'entrée manuelle de données MSIRF.

Dans ce chapitre nous allons présenter une approche de conception que nous avons adoptée pour aboutir au système visé objet de notre travail.

### IV.2 Architecture générale de l'application APMIG

La figure ci-dessous (Figure IV.1) illustre l'architecture générale de notre application APMIG.



Notre application repose principalement sur cinq modules travaillant en interaction avec une base de données :

- 1. Module d'acquisition manuelle de données.
- 2. Module d'acquisition automatique de données.
- Module générateur des fichiers d'entrée de données MSIRF.
- 4. Module générateur des fichiers option utilisateur.
- 5. Module de consultation de la base de données

Le stockage des paramètres de vol dans la table paramètre peut se faire de deux manières différentes :

- La première où l'opérateur est chargé d'introduire manuellement les paramètres provenant de la fiche performance log dans le module d'acquisition manuelle de données, elle est utilisée pour les appareils qui ne sont pas dotés d'un système ACARS comme le B767-300 et le B737-200.
- 2. La deuxième est utilisée pour les avions qui possèdent l'ACARS tels que le B737-800 et le B737-600; l'opérateur récupère dans ce cas précis un fichier fourni par le système HERMES contenant les paramètres de vol pour l'introduire dans le module d'acquisition automatique de données.
- Le module générateur des fichiers d'entrées MSIRF est chargé de la création des fichiers d'entrées de données manuelles en utilisant les données stockées précédemment dans la table paramètres.
- Le module générateur des fichiers option utilisateur est chargé de la création des fichiers **APMINP**.
- Le module de consultation de la base de données permet d'effectuer des Consultations et des mises à jour sur celle-ci.

### IV.3 description de la base de données

Notre base de données est constituée de deux tables :

- Table paramètre.
- 2. Table AIR-ENG.

### IV.3.1 Table paramètre

Nous avons choisi comme moyen de stockage des paramètres de vol de croisière, une table nommé parametre.db, elle est constituée de 69 champs de type différents.

Comme vous allez le constater, la table paramètre est conçue pour faire face à des enregistrements concernant des appareils quadriréacteurs (B747).

Le tableau IV.1 ci-dessous illustre en détail les différents attributs constituant la table paramètre (nom, description, type).

Attributs	Description	Туре
ID	Numéro de l'enregistrement	Entier
Model	Modèle d'avion	Caractère
Airline	Code compagnie	Caractère
Aircraft	Matricule d'avion	Caractère
Flight	Numéro de vol	Entier
DD	Jour	Entier
MM	Mois	Entier
YY	Année	Entier
Flight_leg	Tronçon de vol	Caractère
TOW	Masse au décollage	Réel
ZFW	Masse sans carburant	Réel
Engine_1	Numéro de série moteur N°1	Caractère
Engine_2	Numéro de série moteur N°2	Caractère
Engine_3	Numéro de série moteur N°3	Caractère
Engine_4	Numéro de série moteur N°4	Caractère
APU_time	Temps APU	Entier
CG init	Centre de gravité initiale	Réel
Main1	Quantité de carburant au centrale	Réel
Main2	Quantité de carburant au principale 1	Réel
Main3	Quantité de carburant au principale 2	Réel
Main4	Quantité de carburant au principale 3	Réel
Main5	Quantité de carburant au principale 4	Réel
Main6	Quantité de carburant au principale 5	Réel
Aux	Quantité de carburant au principale 6	Réel
CAS	Quantité de carburant à l'auxiliaire	Réel

Altitude	Altitude	Réel
Mach	Mach	Réel
Power_setting_1	Configuration moteur 1	Réel
Power_setting_2	Configuration moteur 2	Réel
Power_setting_3	Configuration moteur 3	Réel
Power_setting_4	Configuration moteur 4	Réel
Fuel_flow_1	Débit carburant moteur 1	Réel
Fuel_flow_2	Débit carburant moteur 2	Réel
Fuel_flow_3	Débit carburant moteur 3	Réel
Fuel_flow_4	Débit carburant moteur 4	Réel
M_centre	Quantité de carburant au centrale en vol	Réel
M_main1	Quantité de carburant au principale 1 en vol	Réel
M_main2	Quantité de carburant au principale 2 en vol	Réel
M_main3	Quantité de carburant au principale 3 en vol	Réel
M_main4	Quantité de carburant au principale 4 en vol	Réel
M_main5	Quantité de carburant au principale 5 en vol	Réel
M_main6	Quantité de carburant au principale 6 en vol	Réel
M_aux	Quantité de carburant à l'auxiliaire en vol	Réel
Gen_load_1	Chargement du générateur 1	Réel
Gen_load_2	Chargement du générateur 2	Réel
Gen_load_3	Chargement du générateur 3	Réel
Gen_load_4	Chargement du générateur 4	Réel
True_track	Route vraie	Réel
True_Hdg	Cap vrai	Réel
Drift_angle	Dérive	Réel
F/O_CAS	Vitesse co-pilote	Réel
A/C	Air conditionné	Booléen
Goss_W	Masse brute	Réel
Fuel_temp	Température carburant	Réel
Fuel_Dn	Densité carburant	Réel
LHV	Capacité calorifique inférieur	Réel
Latitude	Latitude	Réel
F/O_altitude	Altitude co-pilote	Réel
DHp/dt	Cadence d'altitude pression	Réel
DVp/dt	Accélération inertielle	Réel

Mach co-pilote	Réel
Heur de l'enregistrement	Temps
Date de l'enregistrement	Date
Correction de la masse	Réel
Motorisation	Caractère
Date du vol	Date
	Heur de l'enregistrement  Date de l'enregistrement  Correction de la masse  Motorisation

Tableau IV.1 Table paramètre.

#### IV.3.2 Table AIR-ENG

Dans la table AIR-ENG sont stockés des information concernant la flotte d'Air Algérie (Modèle d'avions, matricules, motorisations, ...), elle est du même type que la table parametre.db, elle est constituée de cinq champs.

Sur le tableau IV.2 se présentent les différents attributs de la table AIR-ENG.

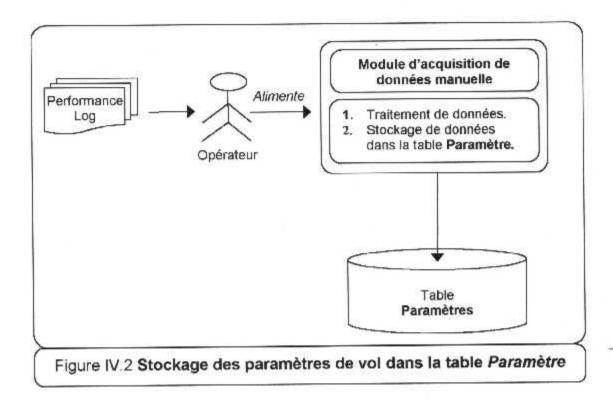
Description	Type
Matricule d'avion	Caractère
Modèle d'avion	Caractère
Motorisation	Caractère
Système ACARS	Booléen
Nom de la base de donnée APM	Caractère
	Matricule d'avion  Modèle d'avion  Motorisation  Système ACARS

Tableau IV.2 Table AIR-ENG.

### IV.4 Fonctionnement général du système

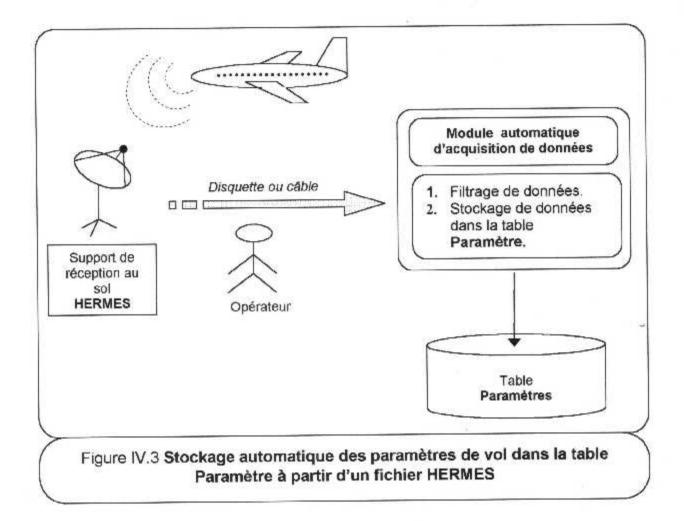
### IV.4.1 Module d'acquisition de données manuelle

Une fois que les données sont enregistrées manuellement pendant le vol de croisière par le pilote sur la fiche **performance log**, elles sont transmises à l'opérateur qui se chargera de les introduire dans le module d'acquisition de données manuelle où elles sont traitées et stockées par la suite dans la table paramètres (voir figure IV.2).



### IV.4.2 Module d'acquisition de données automatique

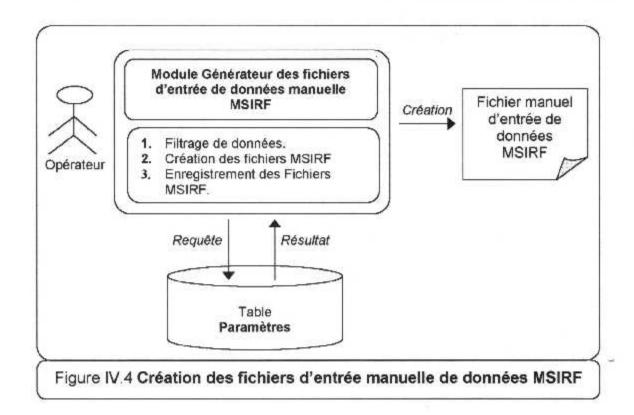
Les relevés de données sont effectués automatiquement par un calculateur embarqué ACMS qui surveille les paramètres de vol. Ce dernier émet automatiquement vers le sol, par l'intermédiaire de l'ACARS les valeurs des paramètres relatifs aux trois phases de vol (montée, croisière et descente). Ces valeurs sont reçues par un dispositif au sol appelé HERMES d'où l'opérateur les récupère par une disquette ou un câble (dans le cas d'existence d'un réseau) et se chargera ensuite de les introduire dans le module d'acquisition de données automatique afin de les traiter et les stocker dans la table paramètres et ce, après avoir effectué un filtrage et récupéré seulement les paramètres de croisière (voir figure IV.3).



### IV.4.3 Module générateur des fichiers d'entrées manuelles MSIRF

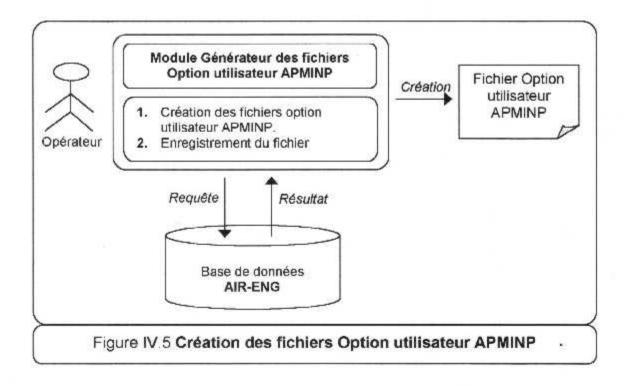
Ce module est responsable de la création des fichiers MSIRF, l'opérateur formule d'abord une requête manuelle sur l'ensemble des enregistrements disponibles dans la table paramètre afin d'obtenir les données concernant un ensemble de moteur/fuselage bien déterminé; le module se chargera ensuite de :

- Analyser la requête.
- Générer le code SQL correspondant.
- 3. Récupérer les résultats provenant de la table paramètre.
- Création du fichier d'entrée manuelle de données MSIRF.
- Enregistrer et sauvegarder le fichier MSIRF par défaut sous CRZFIL.CRZ. (voir figure IV.4).



#### IV.4.4 Module générateur des fichiers option utilisateur APMINP:

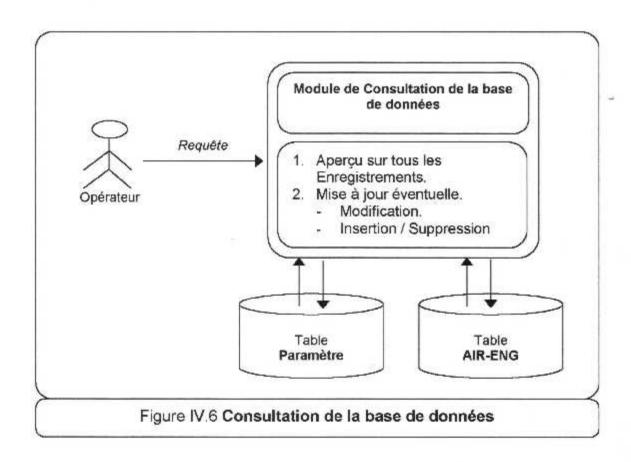
Sa fonction principale est la création des fichiers option utilisateur APMINP. Une liste complète des mots clés est présentée sur l'interface de ce module où l'opérateur est chargé d'attribuer à chaque mot une valeur qui correspond à une option d'exécution du programme APM.



Une fois le fichier option utilisateur créé, il est enregistré et sauvegardé par défaut sous le nom APMINP (voir figure IV.5).

#### IV.4.5 Module de consultation de la base de données :

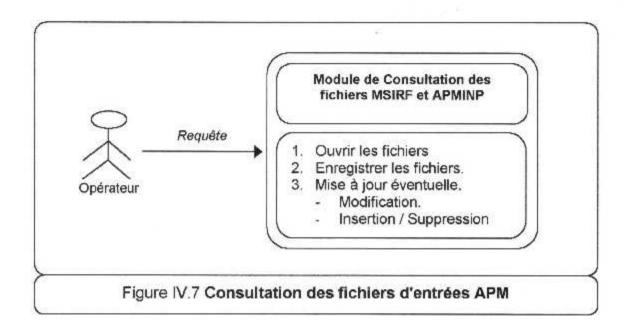
Afin de permettre à l'utilisateur d'avoir un aperçu général sur tous les enregistrements existants dans la base de données, nous avons conçu un module de consultation, où toutes insertions, suppressions et modifications éventuelles sur les enregistrements peuvent être effectuées.



#### IV.4.6 Module de consultation des fichiers d'entrées APM

Nous avons conçu ce module complémentaire afin de permettre à l'utilisateur d'ouvrir les fichiers MSIRF et APMINP et les enregistrer sous un autre nom afin de les stocker en mémoire.

Ce module offre à l'utilisateur la possibilité d'effectuer des modifications sur les fichiers MSIRF et APMINP à condition que l'opérateur ait une connaissance parfaite du format (en particulier le format MSIRF) (voir figure IV.7).



#### Conclusion

A travers ce chapitre, nous avons présenté notre démarche pour la conception du système. Nous avons décrit les différents modules que nous avons développés, les interactions entre ceux-ci et la base de données ainsi que le rôle de l'opérateur.

Nous aborderons dans le chapitre suivant l'aspect mise en œuvre, ce dernier portera sur les outils utilisés et la présentation de l'application développée.

Chapitre V : Réalisation

### V. REALISATION

#### V.1 INTRODUCTION

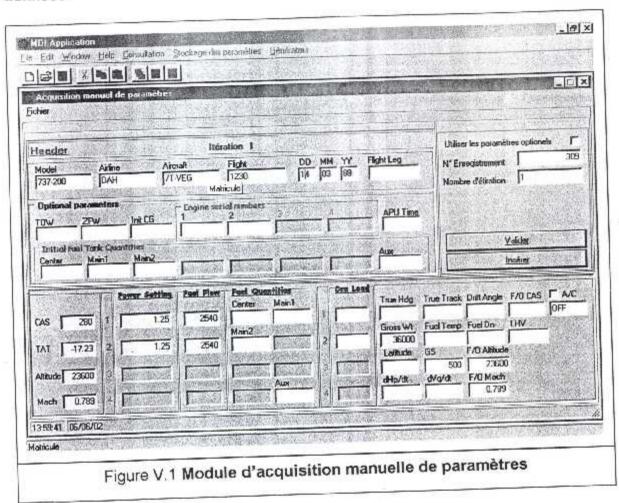
Dans ce chapitre, nous allons aborder la mise en œuvre de notre application qui rappelons le, se compose de six interfaces (modules) :

- 1. Acquisition manuelle de données.
- 2. Acquisition automatique de données.
- 3. Générateur des fichiers MSIRF.
- 4. Générateur des fichiers APMINP.
- 5. Consultation de la base de données.
- 6. Consultation des fichiers d'entrée APM.

### V.2 Présentation des interfaces

## V.2.1 Module d'acquisition manuelle de données

La figure V.1 ci dessous présente l'interface du module d'acquisition manuelle de données :



Elle se compose de :

- Plusieurs champs de saisie.
- Une zone de commande.
- Deux boutons <u>valider</u> et <u>insérer</u>.

Chaque champ de l'interface représente un attribut de la table paramètre, les champs qui apparaissent sur la figure V.1 en vert constituent le minimum de paramètres requit par le programme APM.

Avant de commencer la saisie des données, l'opérateur doit spécifier dans la zone de commandes la prise en compte des paramètres optionnels de l'en-tête, ainsi que

le nombre d'itérations effectuées par le pilote lors du remplissage de la fiche Performance log.

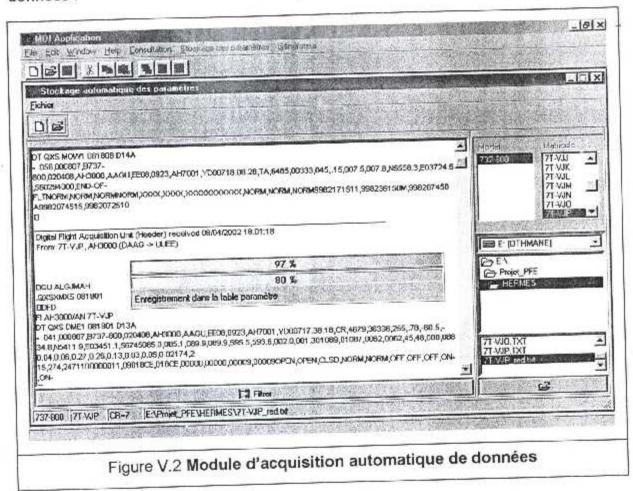
Le bouton valider pour la validation de l'enregistrement

Le bouton insérer pour l'insertion d'un nouveau enregistrement.

Lors de la conception de cette interface nous avons tenu a lui donnée une même organisation qu'une fiche **Performance log**, afin d'éviter toute complication lors de la saisie des paramètres de vol.

## V.2.2 Module d'acquisition automatique de données

La figure V.2 ci dessous présente l'interface du module acquisition automatique de données :



#### Elle est constituée de :

- Un bouton <u>Ouvrir</u> nous permet d'ouvrir le fichier HERMES.
- Un Editeur de texte où apparaît le fichier HERMES.
- Un bouton <u>Filtrer</u> pour le filtrage du contenu du fichier HERMES et le stockage des paramètres de vol de croisière dans la table paramètre.
- 4. Deux listes, dont la première sert à afficher tous les modèles d'avions existants dans la table AIR-ENG, dotés d'un système ACARS, l'autre pour afficher les matricules associés à chaque modèle d'avion.
- Une barre de progression.

L'opérateur ouvre un fichier HERMES d'un matricule donné existant dans la machine (ordinateur) en utilisant le bouton <u>Ouvrir</u>, le fichier apparaît sur l'éditeur de texte ; avant de cliquer sur le bouton <u>Filtrer</u> afin de trier les données et les stocker, il faut d'abord spécifier le modèle et le matricule de l'appareil considéré en cliquant sur le modèle désiré, puis sur le matricule.

En ce qui concerne la liste des modèles d'avions, elle est liée directement au champ AIR de la table AIR-ENG, par un code SQL :

SELECT DISTINCT AIR FROM "C:\PFE\Air\_eng.db" WHERE ACARS='true'

Après avoir sélectionné un modèle d'avion, le module se chargera de générer un code SQL afin d'afficher sur la deuxième liste, uniquement les matricules correspondants a ce dernier qui est : (dans le cas où le modèle sélectionné est un 737-800)

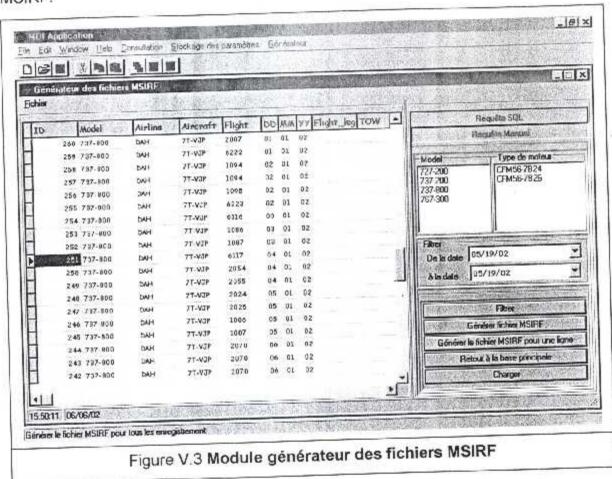
SELECT DISTINCT Matricule FROM "C:\PFE\Air\_eng.db" WHERE AIR='737-800'

Après avoir procédé au filtrage du fichier HERMES, une barre de progression apparaît elle nous indique le niveau de filtrage en cours, car pour certains fichiers de taille importante l'opération de filtrage risque de prendre beaucoup de temps.

Une fois le filtrage terminé et les paramètres obtenus stockés dans la table paramètre, un nombre de point de croisière rencontré durant le filtrage apparaît sur la barre des états se trouvant en bas de l'interface.

## V.2.3 Module générateur des fichiers MSIRF

La figure V.3 ci dessous présente l'interface du module générateur des fichiers MSIRF:



#### Elle est constituée de :

- Un tableau de visualisation de la table paramètre.
- Une <u>liste</u> liée au champ AIR de la table AIR-ENG où sont présentés les modèles d'avions existants au sein de la compagnie.
- Une <u>liste</u> liée au champ ENG de la table AIR-ENG où sont présentés les différents moteurs associes au modèle choisi.
- Deux <u>calendriers</u> servant a définir une période de temps donnée.

 Une série de boutons pour l'exécution des différentes fonctions assurées par le module.

Lors de l'ouverture du module, la table paramètre apparaît toute entière sur le tableau, pour obtenir uniquement les enregistrements associes à un modèle d'avion possédant le même type de moteur pendant un laps de temps bien déterminé, l'opérateur effectue les opérations suivantes :

- Sélection d'un modèle à partir de la liste d'appareils existants.
- Sélection d'un moteur associer au modèle précèdemment sélectionné, à partir de la deuxième liste.
- Définition d'une période en indiquant deux dates prises sur le premier et deuxième calendrier.

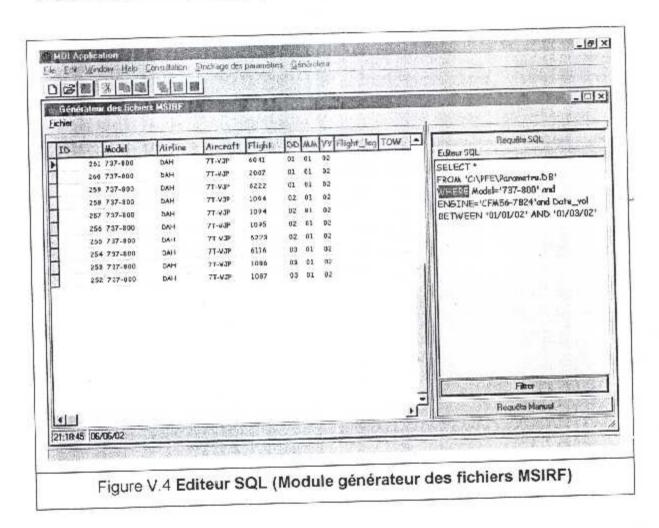
Le module se chargera ensuite de générer un code SQL qui aura pour - fonction d'afficher tous les enregistrements de l'ensemble Moteur/fuselage sélectionnés et contenu entre les deux dates précédemment définis et ce en cliquant sur le bouton <u>Filtrer</u>:

SELECT \*
FROM 'C:\PFE\Parametre.DB'
WHERE Model='737-800' AND ENGINE='CFM56-7B24' AND Date\_vol BETWEEN
'01/01/02' AND '01/03/02'

Une fois les enregistrements obtenus, un fichier d'entrée manuelle de données MSIRF peut être générer en cliquant sur le bouton générer fichier MSIRF, puis sauvegarder par défaut sous le nom CRZFIL.CRZ en cliquant sur le bouton Charger.

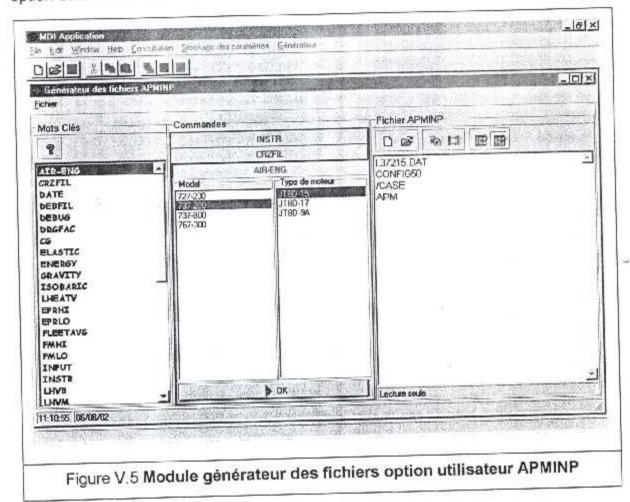
Pour avoir de nouveau tous les enregistrements de la table paramètre à la fois, il suffit de cliquer sur le bouton <u>retour à la base principale</u>.

Afin de permettre à l'utilisateur de formuler des requêtes SQL avancées, et cela pour effectuer un filtrage sur les enregistrements de la table paramètre, un éditeur SQL est mis à sa disposition, il est obtenu en basculant le volet requête manuel vers volet requête SQL, la requête peut être tapée puis exécutée en cliquant sur le bouton <u>Filtrer</u> (Figure V.4) si dessous.



## V.2.4 Module générateur des fichiers option utilisateur APMINP

La figure V.5 ci dessous présente l'interface du module générateur des fichiers option utilisateur APMINP :



Elle est constitué de :

- Une liste contenant tous les mots clés.
- Une page à onglets.
- Un éditeur de texte où est présenté le fichier APMINP lors de sa création.
- Une barre d'outils juste au dessus de l'éditeur de texte.

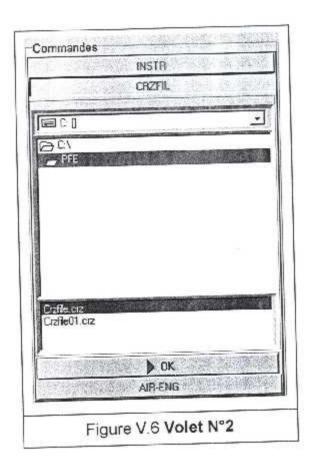
### Description de la page à onglets

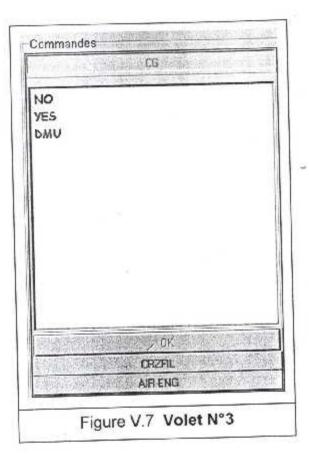
Elle est constituée de trois volets :

Volet N° 1: comporte deux listes, la première est liée au champ AIR de la table AIR-ENG, la deuxième est liée au champ ENG de la même table, il apparaît suite à la sélection du mot clé AIR-ENG (voir figure V.5).

Volet N° 2: Il est destiné à la définition du nom et de l'emplacement du fichier d'entrée de donnée MSIRF, il apparaît suite à la sélection du mot clé CRZFIL (voir figure V.6).

<u>Volet N° 3</u>: Il est utilisé pour la définition de l'option d'exécution désirée, il apparais suite à la sélection des mots clés (CG, ENERGY, ELASTIC, SPEED, ... ) (voir figure V.7).





### Description de la barre d'outils

Elle est constituée de six boutons donnants accès à des fonctionnalités principales du module ;

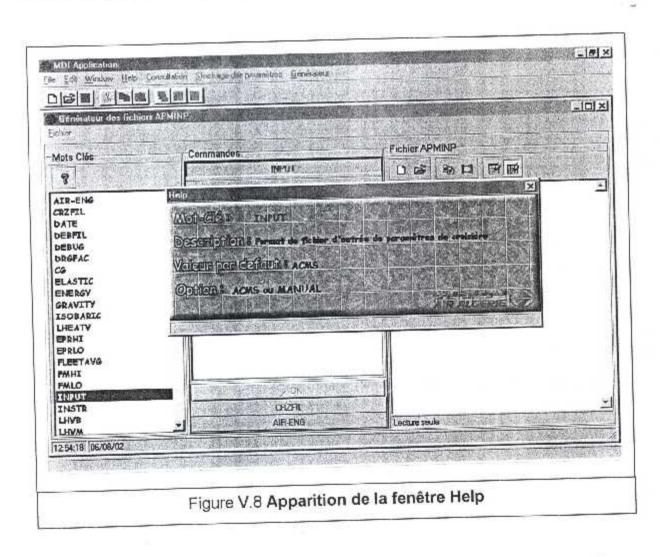
- Un bouton <u>Nouveau</u> pour effacer le contenu de l'éditeur de texte.
- Un bouton <u>Ouvrir</u> pour ouvrir un fichier APMINP existant.
- Un bouton <u>Nouveau Bloc</u> pour l'insertion d'un bloc /CASE suivit du mot clé APM.
- Un bouton <u>Charger</u> pour sauvegarder le fichier APMINP après avoir terminé sa création.

- Un bouton <u>Modification</u> pour l'annulation du mode Lecture seule de l'éditeur de texte et ce dans le souci de pouvoir effectuer une modifications sur place du fichier.
- Bouton <u>Lecture seule</u> pour activer le mode lecture seule.

L'opérateur a pour rôle dans ce module, de sélectionner les mots clés un par un , et leur attribuer des valeurs selon l'option désirée.

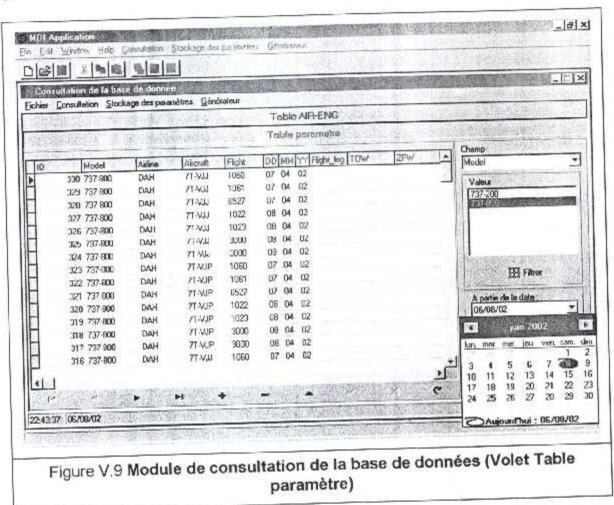
Le programme APM prend les valeurs par défaut pour les mots clès qui n'apparaissent pas sur le fichier APMINP.

En cas d'ambiguïté d'un mot clés, un help est mis à la disposition de l'utilisateur, pour lui permettre de prendre connaissance de la signification du mot clé, de sa valeur par défaut ainsi que ses options (voir figure V.8).



## V.2.5 Module de consultation de la base de données

La figure V.9 ci dessous présente l'interface du module de consultation de la base de données.



Deux volets figurent sur le module de consultation de la base de données :

### Description du volet N°1

Il est nommé Table paramètre, sa composition est la suivante :

- Un tableau où apparaissent les enregistrements de la table paramètre.
- Un navigateur de base de données.
- Une zone de commandes.

Afin d'effectuer des suppressions, des insertions ou des modifications sur la table paramètre, il est mis à la disposition de l'utilisateur une zone de commandes à partir

de laquelle l'opérateur génère des requêtes manuelles simples sur l'ensemble des enregistrements et cela afin de déterminer uniquement les informations désirés. Après avoir formulé la requête, le module se chargera de génèrer le code SQL associé à cette dernière.

#### Exemple 1:

SELECT \*
FROM 'C:\PFE\Parametre.DB'
WHERE Model='737-800'

La requête sue citée (exemple 1) permet l'affichage de tous les enregistrements possédant comme modèle avion le B737-800.

#### Exemple 2:

SELECT \*
FROM 'C:\PFE\Parametre.DB'
WHERE Date\_avion BETWEEN '01/01/02' AND '03/01/02'

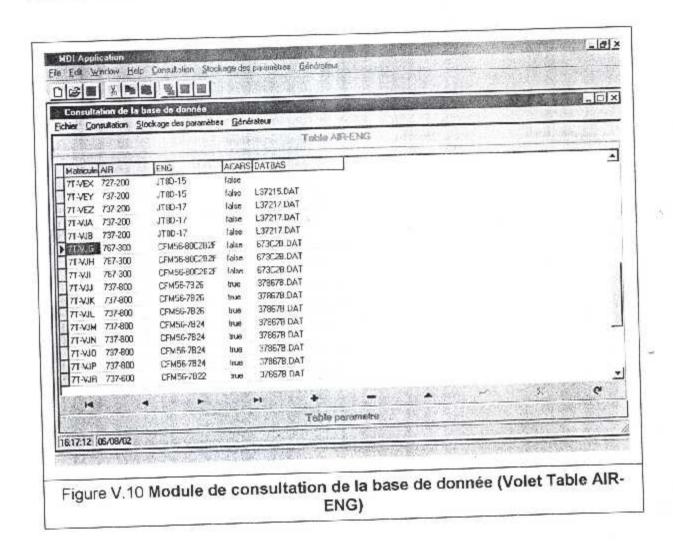
La requête sus cité (exemple 2) permet l'affichage de tous les enregistrements des vols effectués entre le 01/01/02 et 03/01/02.

### Description du voler N°2

Il est nommé Table AIR-ENG, sa composition est la suivante :

- Un tableau où apparaissent les enregistrements de la table AIR-ENG.
- Un navigateur de base de données.

A partir de ce volet toute modification éventuelle sur les enregistrements de la table AIR-ENG est possible (voir figure V.10).



# V.2.6 Module de consultation des fichier d'entrée APM

La figure V.11 ci dessous présente l'interface du module de consultation des fichiers d'entrée APM:

Elle est constituée de deux volets :

### Description du volet N°1

Il est nommé Fichier MSIRF, sert à la visualisation des fichiers d'entrée manuelle de données, et est composé de (voir figure V.11):

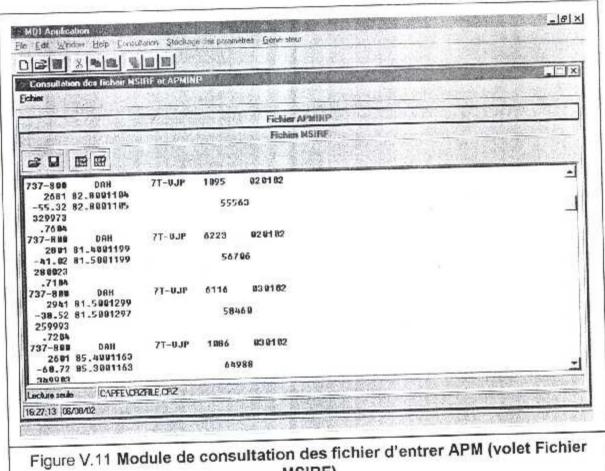
- Editeur de texte où apparaît le fichier MSIRF lors de son ouverture.
- Une barre d'outils.

### Description de la barre d'outils

Elle contient quatre boutons :

Bouton <u>Ouvrir</u> pour Ouvrir les fichiers MSIRF.

- Bouton <u>Enregistrer</u> pour sauvegarder le fichier MFIRF en cours.
- 3. Bouton Modification pour l'annulation du modé Lecture seule de l'éditeur de texte et ce dans le souci de pouvoir effectuer une modifications sur place du fichier lorsque cela apparaît nécessaire.
- Bouton <u>Lecture seule</u> pour activer le mode lecture seule.



MSIRF)

Description du volet N°2

Il est nommé Fichier APMINP, destiné à la visualisation des fichiers d'entrée option utilisateur, et est composé également de (voir figure V.12) :

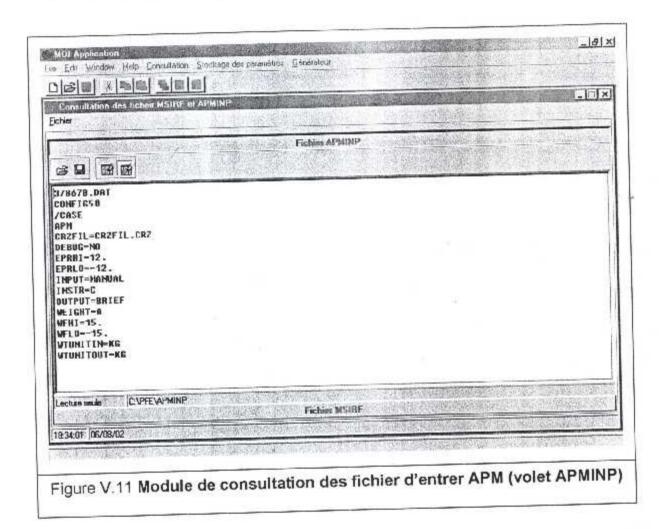
- Editeur de texte où apparaît le fichier APMINP lors de son ouverture.
- Une barre d'outils.

### Description de la barre d'outils

Elle contient quatre boutons :

Bouton <u>Ouvrir</u> pour Ouvrir les fichiers APMINP.

- Bouton <u>Enregistrer</u> pour sauvegarder le fichier APMINP en cours.
- Bouton <u>Modification</u> pour l'annulation du mode Lecture seule de l'éditeur de texte et ce dans le souci de pouvoir effectuer une modifications sur place du fichier lorsque cela apparaît nécessaire.
- Bouton <u>Lecture seule</u> pour activer le mode lecture seule.



### V.3 Le langage C++Builder 6

Nous avons choisi pour la conception de Notre application APMIG le langage C++Builder 6. C++Builder 6 est un environnement de programmation visuel orienté objet pour le développement rapide d'applications. En utilisant C++Builder 6, vous pouvez créer des applications Windows 32 bits très efficaces, avec un minimum de codage manuel. C++Builder 6 fournit tous les outils qui vous sont nécessaires pour développer, tester, déboguer et déployer des applications, incluant une importante bibliothèque de composants réutilisables, un ensemble d'outils de conception, des

modèles d'applications et de fiches, ainsi que des experts de programmation. Ces outils simplifient le prototypage et réduisent la durée du développement [6].

#### V.4 L'environnement matériel

L'application APMIG a été développé et testé sur un Pentium III, 700 Mhz avec 128 Mo de RAM et 10 Go de capacité disque, tournant sous Windows 98 deuxième édition.

Chapitre VI : Mise en oeuvre de l'application APMIG et exécution du programme APM

### VI. MISE EN ŒUVRE DE APMIG ET EXECUTION DE L'APM

#### VI.1 INTRODUCTION

Après avoir présenté dans le détail les différents fichiers d'entrée du programme APM, à savoir :

- La base de données moteur/fuselage.
- Le fichier d'entrée manuelle de données MSIRF.
- Le fichier option utilisateur APMINP.

Nous allons à présent mettre en application notre travail qui consiste en la création d'un fichier d'entrée manuelle de donnée MSIRF et un fichier option utilisateur APMINP en utilisant l'application APMIG; nous allons ensuite exécuter le programme APM dans le but d'obtenir un fichier de sortie contenant les coefficients de dégradation de performance d'un modèle d'avion donné et ce, durant une période de temps bien déterminée.

### VI.2 Mise en oeuvre de l'application APMIG

#### VI.2.1 Récolte des paramètres de vol de croisière

Les paramètres de vol de croisière qui vont êtres utilisés pour la détermination des coefficients de dégradation de performance dans ce chapitre sont obtenus grâce au système **HERMES** existant au sein de la compagnie (Système de réception au sol).

L'opérateur doit formuler une requête au niveau du système HERMES, demandant un fichier DFAU (Digital Flight Acquisition Unit) pour un matricule donné; le système se chargera ensuite de la création d'un fichier texte contenant tous les paramètres des vols effectués durant une période déterminée.

Le fichier HERMES ne contient pas uniquement les paramètres de vol de croisière, mais également des paramètres concernant toutes les phases de vol (montée (CL), croisière (CR) et descente (TA)).

Le module d'acquisition automatique de données de l'application APMIG se chargera du filtrage du fichier HERMES et le stockage des paramètres de vol de croisière dans la table paramètre.

Un fichier HERMES du 737-800 immatriculé 7T-VJM est présenté dans l'Annexe VIII.

### VI.2.2 Création d'un fichier d'entrée manuelle de donnée MSIRF

Une fois les données de croisière stockées, un fichier MSIRF peut être créé à partir du module générateur des fichier d'entrée manuelle de données de l'application APMIG.

Le fichier MSIRF ci-dessous généré par l'application APMIG contient les paramètres de croisière des vols effectués du 01 avril 2002 au 10 avril 2002, provenant du système HERMES des avions B737-800 immatriculés : 7T-VJJ, 7T-VJM, 7T-VJP, 7T-VJO et 7T-VJK

Fichier	MSIRF			
737-800	IIAG	7T-VJM	2060	010402
2711	85.5001182			
-26.82	85.5001185		606	6.4
339963				
.7804				123 27777
737-800	DAH	7T-VJM	2061	010402
2721	85,2001218		1502/62	2.
	85.2001216		614	94
330013				
,7704	V-289 V-	TERROR STOR	2644	010402
737-800	DAH	7.), ATIN	3000	310402
	84.4001116		06000	secency.
	84,4001117		599	60
349913				
.7604	-0101 100000000000000000000000000000000			
	85.1001074		7.00	21
	85.1301073		564	9.1
363882				
.7804	100000	101 1171	2002	000400
737-800	DAH	71' - VJM	3001	020402
	B5.7001159		576	77
C	85,7001160		576	1.7.
348003				
,7804	72240 G 62026 G 62020			
	84.6001140		530	12.4
	84,7001140		234	77
343013				
.7804	DAH	7T VJM	1008	020402
737 800	2000,000	11 400	7000	020104
	85.6001168		625	270
	85.6001190		.02.5	
339923				
.7704	HAG	7T-VJM	1009	030402
737-800 2721		11 400	1.00.2	
-23.02			572	256
330013	02:0004402		0.6558	8000FU
.7704				
737-800	DAH	7T-VJM	1144	030402
227-500	85.9001272	Committee of the Commit	1.50	
-21.02			62	778
319973	Agreement of the contract of the con-		100	21749
.7704				
737-800		2T-VCM	1145	030402
	85.1001204	4 4 19		50000000
	85.1001204		57	254
330003			533	(C.1)
.7704				
737 800		7T-VaM	6005	030402
	91.3001281	V. 125		
2000	01.2007507			

-10.52 81.3001279 260003		5095	5
.7304 737 600 DAH	7T-VCM	1012	040402
2681 86,4001215			
-25.32 86.4001216 339933		6222	19
,7704			
777-800 DAH	7T-VJM	1.013	040402
2901 85.9001362		6402	7
23.82 85,9001362 310013		0402	10
,7804			22-03-50
737-800 DAH 2601 86.3001123	7T-VJM	1126	050402
27.22 86.3001127		5973	30
359933			
.7804	7T-VJM	2120	MEGNER
737-800 DAH 2621 86.3001167	71-43M	1127	OSCHOZ
-27,72 86.30C1171		6223	99
350003			
.7704 737-800 DAH	7T-VJM	1122	050402
2721 B6.4001239	AL WAR	1110	2000,000,000
-26.82 86.5001242		641	19
340003			
.7804 737-800 DAH	77' V.IM	1123	050402
2731 84.8001218	101 1001500		
-31.32 84.8001219		623	43
329933 .7704			
737-800 DAH	7T-VJM	6027	050402
7081 81.7001790		200000	all.
-7.22 81.7001385 240013		584	3.1
.7204			1.000000
737-800 DAH	7T-VJM	1134	060402
2771 84.3001216 -27.82 84.2001214		625	04
320003			
.7604	200 STTM	1175	060402
737-800 DAH 2721 85.1001213	71 VUM	1123	20102
-28.12 85.1001213		5 C 8	56
329953			
.7704 737-800 DAH	?T-VJM	1126	070402
2741 84.4001209	MITHERSON		
-26,32 84.4001209		600	23
319963 .7604			
737-800 DAH	7T VJM	1127	070402
2741 85,6001235		629	118
26.02 85.6001233 330003		02.	***
.7704			SE2 V85
727-800 DAH	7T VJM	1122	070402
2571 87.3001198 -33.02 87.4001205		518	338
359933		660	12070
.7804	77 377V	1122	070402
737-800 CAH 2541 87.5001171	T. AOM	1163	3,0408
-33.52 87.5001177		6.06	35
370023			
.7904 737-800 DAH	7T-VJK	4060	080402
737-800 DAH 2741 86.7001286			
-25.22 86.7001288 329933		67	185
.7704			
2731 86.0001240		635	aen.
-24.52 86.0001238 329893		6.31	730
7704	200000	Vigilaria V	post across so
737-800 DAH 2841 86.3001327	7T-VJM	4061	090402
2841 86.3001327		66	058
320013		4500	1.000
.7804			
2811 85.50C1272 -23.32 85.50C1270		61	388
320013			Mid
.7804			
AVERAGE			

737-800 DAH		K 2622	010402
3021 84.700133 -5.32 84.700133	57	53	458
279763 .7604			
2721 82.000116 -14.02 82.000116		57	051
289793	**	1,000	
.7104 2931 84.50012	51		
-21.12 84.600126 309733		51	187
.7604	Tell - 37	117 2622	010402
737-800 DAH 2681 81,50010	65	100	
-25.52 81.50010 320003	6.4	48	370
.7404 737-800 DAH	7T - V	1K 1012	020402
2511 86,60011	63		198
-35.52 86,60011 359643	64	0.0	0.20
.7604 737-800 DAH	7T - V	JK 1013	020402
2401 89.20011 41.72 89.20011	62	51	518
390013	1		- A.+.
,7804 737-800 DAH	71-V	JK 6222	030402
2861 91.90012 -15.52 81.90012	70	58	742
270023	5.#V.	187	M(4)
.7104 737-800 DAH		JK 1094	030402
2741 83.50011 -25.02 83.50011	67 68	50	5274
320023 .7664			
737-800 DAH		JX 1095	030402
2701 84.80011 -23.22 84.80011	79	55	5479
329773 .7604			
737-800 DAH 2851 B2.20012		JK 6553	930402
-14,72 82,20012		4	9741
279803 .7204	223	лк €116	040402
737-800 DAH 3081 84.20016			
-8.22 84.20014 260033	153	5	7701
.7504 737-800 DAH	771.3	/JK 1086	040402
2971 93,50012	278		1508
-19.82 83.50012 300003	675		1300
.7804 737-800 DAH	71.1	AQK 3093	040402
2681 84.3001 -28.02 84.3001		5	B215
329723	4.0.3		TELESIO .
.7604 737-800 DAH		ATK 1012	050402
2771 83.9001		6	1101
319733 .7704			
737-800 DAH		AQK 1013	050402
2521 95.5001 -35.02 85.5001		5	5444
370003 .7804			
737-800 DAH 2801-85,5001		VJK 1012	060402
31.62 85.5001		6	2779
340013 .7704	2000	552E WEST	040405
737-800 DAH 2531 86.0001	119		060402
37.02 85.9001 370013		5	7593
.7804 2531 86,0001	110		
-37.02 85.9001	119		7593
370013 .7804			

737-800 DAH	7T-VJK	5010	060402
2651 88.7001306 -28.02 88.7001308		6852	8
350023		330,00,000	~
.7804			
2641 88,3001249 -21.02 88,3001251		6274	0
350013			
.7804	71 VJK	Ent1	06 0402
737-800 DAH 2671 89.0001264	11 428	3011	~
-14.82 89.1001268		6126	2
150013			
.7304 737-800 DAH	TT-VJK	5011	070402
737-800 DAH 2741 91,1001452			
9.82 91.1001454		7321	14
329673 .7704			
2871 85,3001382		6512	16
16.92 85.3001381		6314	6.0
289813 .7404			
737-800 DAH 2931 80,2001258	7T-VJK	6040	670402
2931 80,2001258		5579	91
249813			
,7004	7T-VJK	1234	020402
737-800 DAH 2651 86.5001205	/1-V03	1124	410208
-30.02 86.4001206		627	52
349663			
.7804 737-800 DAH	77 - VJK	6041	070402
2791 80.6001161	12 (1)		
-16.82 80,6001159		492	47
279943 .7104			
737-800 DAH	77 VJK	4006	670402
2701 84.8001181		591	59
24.02.84.9001183 329733		1999	***
.7604			800100
737 BC0 DAH 2641 84.6001105	7T-VJK	4007	080402
-29.02 84.6001105		526	10
350033			
.7804 737-800 DAH	7T - V. K	6030	080402
2841 79,9001229	.01.0.00° 77.00		
9.22 79.9001228		532	215
249783 .6804			
737 BOD DAH	AL-ALR	1133	280408
2751 84.8001213		802	22.
-28.02 84.9001215 330003		9.99	22 -
.7904		****	000400
737-800 DAH 2931 77.9001249	7T VJK	6031	080402
-4.02 77.9001249		49	180
220003			
.6604 737 800 DAH	7T-VJK	5000	080402
3001 86.7001463	7.4		
-4.52 86.7001464		63	297
280023 .7604			
2571 89.0001237		102	2700
-16.52 89.00C124D		62	960
350023 ,7604			
2921 85.5001344		F.0	525
0.82 85.5001347		9.9	323
280023 .7404			
737-600 DAH	7.L - ATK	5001	090402
2691 87,7001266 -12.52 87,6001267		62	230
329753			
.7604			
AVERAGE 737-800 DAH	7T-VJJ	1132	010402
2701 85.9001135			
-24.62 85.9001200		59	1047
339823			
30000000			

737-800	DAH	7T-VJJ	1133	010402
-25.32	85.2001203 95.2001207		6085	99
329833 ,7604				
	DAH 78.5001185	7T - VJJ		
240003	78.5001186		5291	18
.6604	DAH	7T-V3J	5000	01.0402
	89.6001320 89.5001321		6663	39
350033 .7904				
2641	89.0001264 89.0001270		622	32
350033	09,0001270		000	***
	85.3001333		6.03	2.4
279893	85.3001339		0.02	2.4
,7404 737 800	DAH	7T-VJJ	5001	020402
-13.32	88.3801308 88.3801314		639	41
329993				
	86.6001107 86.7001110		578	64
369993 .7704				
737-800		7T-VJJ	1022	020402
·29.52	85.2001170		626	52
.7604 737-800		7T - VJ.,	1151	020402
2661	87.0001236 87.0001241	(A) T-1-((A) A)	643	
349843				
737-800	DAH 83,9001356	TT-VJJ	1150	020402
-13.72 279883	83.90C1359		625	25
.7604 737-800		7T-V3J	5023	028492
2711	84.2001161 84.3001167		569	
330003			15.55	
737 800		7T - V.T.T	1120	030402
-25.02	83,4001167		574	196
319883 ,7604 737-800	DAH	77.317.7	1121	030402
2781	86.2001281 86.2001289	(00		196
330023	86.2001288		30,94	.20
.7804 737-800	DAH 86.2001173	7T-VJJ	2024	040402
-21.02	86,1001175		6.09	971
339833 .7604			0.005	040402
	85.6001009	77-401	2025	
3700C3	85.6001014		526	35/
.76C4 737-800		7T-VJJ	6200	040402
	81.8001112 81.9001117		493	397
309903			904 Section 1	
737-800 2851	DAH 01,7001180	7T-VJJ		040402
	81.7001182		54	370
737-800	DAH	7T-VJJ	3018	040402
2831	85.0001218 85.0001226		55	
330023				
10000000				

737-800 DAH	7T-VJJ	3019	050402
2921 87.2001401 -23.22 87.2001408		6799	00
319893			
.8304 3301 86.7001410		2020	200
-19.02 85.7001420 309933		5150	12
,8104	7T-VJ2	6136	050403
737-800 DAH 2921 80.4001246	Ell-VJG	01/0	020408
-15.52 80.4001250		561	97
259893 .7104			2123393381
737-800 DAH 2801 84.5001231	YT-VJJ	1086	0.50402
-26.02 84.5001225		603	£7.
319893 .7704			
737-800 DAH 2711 84.1001171	71-VJJ	2087	050402
28.52 84.2001176		602	73
33C023 .7704			
737-805 DAH	TT-VJJ	6117	050402
2811 79.0001191 -12.82 79.0001195		525	67
250023 .6704			
737-800 DAH	77-VJJ	6006	050402
3121 81,9001374		511	34
249993			
.7404 737-800 DAH	7T-VJJ	6007	060402
3131 83.7001446 -9.82 83.7001451		564	92
259943		1965/3	22
.7604 737-800 DAH	7T VJJ	2024	060402
2801 84.4001252		650	
-23,82 84.4001260 309863		630	.20
.7604 737 800 DAH	771 -37.1.1	2025	060402
2911 83,1001273	/1-400		
-18,72 83,10012H0 290013		569	343
.7504		1013	070402
737-800 DAH 2781 85.9001300	7T-VJJ		50.750.70
-26.02 86,0001310 320023		668	912
.7704		****	270402
737-900 DAH 2571 84.6001195	77-940	1013	070402
30.52 84.6001201		53	822
329833 .7604			
2671 84.6001195 -30.52 84.6001201		63	822
329837			
.7604 737-800 DAH	71 · VJJ	1126	080402
2761 84.7001232 -25.32 84.7001233		62	484
320013		8.6	3.003
.7604 737-800 DAH	7T-VJJ	1127	080402
2751 85.0001216	0.000		702
27.32 85.0001219 329853		23	704
.7804 737-800 DAH	2T-V.T.1	1122	080402
2671 85.1001175	200		
-30,52 85.10C1183 339843		60	010
.7704	37 127 1	1503	D80402
737-800 DAH 2651 85,3001148	17.400		
30,32 85.3001154		.57	470
350013 .7804		-0.0	55744
737-800 DAH 3041 B1.4001371	7T - VJ5		090402
-5.02 81.4001371		58	3372
240003			

.7104			
AVERAGE 737 800 DAH	77-VJP	1022	010402
2791 85.5001260 21.02 85.5001256 320003		6263	19
.7704 737 800 DAH 2831 84.6001264	$\gamma_{\mathbf{T}}, v_{\mathcal{C}}_{\mathbf{F}}$	2012	010402
-20.92 H4.6001260 309993		6252	86
,7604 737-800 DAH	7T-VJP	2013	010402
2781 81,5001164 -17.52 81,5001159 290013		505	2.2
.7204 737-800 DAH	7T-VJP	3018	010402
2721 83.7001148 -26.92 83.7001143 330003		574	89
.7704 737-800 DAH	77-VJP	3019	020402
2711 85.7001209 -27.02 85.7001208 340013 .7804		623	7C
2711 85.7001209 -27.02 85.7001208 340013		623	70
.7804 2851 85,0001284 -19,42 85.0001281 310003		587	10
,7704 737-800 DAH	77'-VJP	2054	020402
2691 85.8001214 -28.32 85.8001211 339973		650	64
.7604 737-800 DAH	77-VJP	2055	020402
2791 85.3001247 -26.52 85.4001245 330003		599	116
.7904 737-800 DAH	7T VJP	6006	020402
2841 78,7001185 -12,72 78,7001180 249973		574	140
.5804 737-800 DAH	7T-VJF	6007	030402
3051 02.5001365 -11.12 02.6001361 260013		621	168
.7404 737-800 DAH	71 · VJ P	S0.4n	030402
2491 88.3001163 -32.82 88.3001160 380003		60	433
737-800 DAH	7T - VJP	2071	036402
2411 85.9001080 35.02 86.0001079 370003		58	4.3.3
,7504 707 800 EAH 2851 83,4001265	7T.VJP	1008	030402
-23.32 83.4001262 300013 .7504		61	425
737-800 DAH	7T-VJP	1009	040402
2911 83.8001326 19.32 83.9001323 290013		64	669
,7504 737-800 DAH	7T-VJP	4062	040402
2711 85.7001224 -23.02 85.7001219 330013		65	187
.7704 2681 85.2001200 -24.02 85.3001196 330023		62	508
.7604 2611 85.4001198 -22.52 85.4001183 329993		53	216

.7404			
737-809 DAH	7T-VJP	4063	050402
2921 87.6001405 -13.02 87.6001403		6951	0
310003		127.75	
.7904 2881 85.9001321			
-15.52 85.9001316		6346	-
309983 .7804			
2871 87-7001414			
-21.02 87.7001412		7066	4
320013 .7904			
2831 87.1001365		6479	SF.
-20.52 87,1001362 319983		6475	4
.7804	Val 1720	4440	060402
737-800 DAH 2601 80.200 982	7T-VJP	4575	000402
-29.02 80.200 978		4734	6
330013 ,7404			
737 R00 DAH	7T Var	1022	560402
2831 83.7001269 -23.02 83.7001267		6098	17
300003			
,7504 737-800 DAH	7T-VJP	1023	060402
2771 84.3001197	30-4-0380833		
-28.02 84.4001194 330003		605	1.1
.7804	125250000000		8.0.400
737-800 DAH 2701 84.9001209	7T-VJP	2018	360402
-28.02 84.9001203		6243	32
330023 .7604			
2661 83.3001142		2000	370
-31.42 83.3001138 330023		597	18
,7504			070402
737-830 DAH 2741 86.2001266	TT-VJP	20.13	070402
-30.42 86.2001264		653	32
339993 ,7904			
2871 85.3001309		602	n s
-19.52 85.30C1304 309973		Cuz	36.50
.7704 737-803 DAH	7T-V.TD	5576	070402
3061 81,1001354	1.1 704		
-6.32 81,1001347 240013		556	23
.7204		7757275	to and area
737-800 DAH 2811 83.3001249	77 -VJ2	1068	070402
-23.02 B3.4001246		637	26
300003 .7404			
737-800 DAH	7T-VJP	1061	070402
2551 87,1001162 32,42 87,2001161		596	397
369973			
.7904 737-800 DAH	7T-VJF	6527	070402
3101 81.5001346	4 14 COSTAN		
-6.82 81,5001339 249973		4 8	139
.7404	25.55000		neaths.
737-800 DAH 2851 85.7001305	7T-VJP	1022	080402
24.32 85.8001305		637	709
319993 .7904			
737-800 DAH	7T-VJP	1023	080402
2771 85,3001240 -27.42 85,3001238		61	930
330013			
.7804 737-800 DAR	77 - VJP	3000	080402
2491 88.8001179 32.92 88.8001175		53	863
379933		93	537/76
.7904 2551 85.0001089			
7231 82'030I083			

-34.82 85.1001087 363363 .7604		56749	5
AVERAGE 737-800 DAH 2541 88.5001197	7T-VJO	1127	010402
28.82 88.5001186 370043		6262	7
.7804 737-800 DAH	7T-VJO	1122	010402
2901 84.5001308 -19.52 84.5001304 300013		6151	3
.7704 737-800 DAH 2721 85-1001219	7T-VJ0	1523	010402
26,82 85,1001212 330023 .7704		6810	4
737-800 DAH 3061 81,3001337	7T-V40	6023	020402
2.32 81.1001334		5902	2
240003 .7204 737-800 DAH	7T - VJO	2026	020402
2641 85.1001162 -29.02 85.2001157 340003		6001	
.7604 737-800 DAH	7T-VJ0	2027	320462
2861 82.3001202 -15.32 82.3001202 293013		5261	39
.7404 737-800 DAH	7T-VJ0	1022	030402
2821 84.0001226 -21.22 84.0001222 310023		618	73
.7604 737-800 DAH	7T-VJO	1167	036402
2591 84.9001180 -24.22 84.9001178 329983 .7604		624	
737-800 DAH 2831 83,5001240	77-VJO	1166	030402
20.02 93.6001238		605	95
.7504 737-800 DAH	7T-VJO	1023	030402
2731 84.6001148 -18.32 84.6001143 330013		550	
.7704 737-800 DAH	77 - VJ 0	2046	040402
2711 86.4001229 -24,92 86.4001222 340003		627	798
.7804 737-800 DAH	7T - VJ O	2047	040402
2721 85.1001200 -24.82 85.1001195 330023		59(	175
.7704 737-800 DAH	7T-VJO	2354	050402
2691 85.5001221 32.02 85.5001211 340003		63	312
.7704 737 800 DAH 2751 85.2001246	77-V40	2055	050402
-30.22 85.2001237 330013 .7804		64	343
737-800 DAH 2851 83,2001252	$\lambda L \cdot \Lambda \uparrow O$	2046	060402
-23.92 83.2001246 300033		54	644
717-800 DAH	7T-VJ0	2047	060402
2851 82.6001242 -20.02 82.6001239 290003			€43
.7404 737-800 DAH	7T VJC	1006	060402
2761 84.6001260 30.52 84.6001253		62	759

320033				
.7604				
737-800	DAII	77 VJO	1007	060402
2561	85.2001089			
	85.2001080		566	84
270033				
,7904				
737-800	DAH	77 VJO	2054	070402
	87.1001209			
-34.02	87,1001198		6.42	40
360023				
.7804				
737-800	DAH	7T-VJO	2055	070402
	86.9001174			
	86.900:164		616	46
370003				
.7904	V20020			
737-800		7T-VJO	1008	070402
	95,2001183			
	85,2001174		622	95
340003				
.7704				
737 800	DAH	7T-VJO	1009	080402
	85.1001051			
	85.1001043		569	89
369993				
.7604	E2333	2011/12/2011	Manager 1	
737-800	DAH	7T-VJO	4674	090402
	83.5001216		14353	(2723
	83.5001211		554	34
310023				
.7804	25/25/11	452 83-233	200	102212102201
737-800	DAH	71 - VJO	4675	080402
	81.5001019		045356	low!
	81.5001017		514	62
329993				
.7404		***	2000	man man min
737-800	DAH	7T VJO	2018	080402
	87.4001143			4.0
	87.4001132		614	44
370003				
737-800	DATE:	am mac	2010	090402
	DAH	17-690	3019	1790402
	86.1001165 86.1001155		588	120.73
360013	86.1001100		566	16.6
100 m 40 m 10 m 10 m				
.7904	85.3001105			
	85.3001103		553	ener:
360013	03/3001090		. 22.2	124
-7804				
AVERAGE				
FLEET				
PND				

Fin du fichier MSIRF

### VI.2.3 Création du fichier option utilisateur APMINP

Ci-dessous est présenté un fichier option utilisateur créé par l'application APMIG, où sont définis

La base de données moteur/fuselage

Fin du fichier

- Le fichier d'entrée manuelle de données
- Les options d'exécution du programme APM.
- Les tolérances à appliquer sur les coefficients de dégradation de performance.

#### Fichier option utilisateur APMINP 37867B.DAT CONFIG50 /CASE APM AIR-ENG=\$ 737-800 CFM56-7B26\$ CRZF1L=CRZFIL.CRZ DATE=DD-MM-YY DEBUG=NO DRGFAC-1.00 CG=NO ELASTIC=NO ENERGY=NO GRAVITY=NO ISOBARIC=NO LHEATV=NO EPRHI=.15 EPRLO- .15 FLEETAVG=TAIL FMHI=100 FMLO=-100 INPUT=MANUAL INSTR-C LHVB=22777 LIIVM=-5220 MASTER=NO OUTFIL=OUTPUT.OUT OUTPUT=BRIEF POWERX=NO QUALTOL=95 REYNLD=NO SPEED=MACH TEMPUNTIN=C TEMPUNTOUT=C TITLE=OTHMANE TRODHI-100 TRODLO -- 100 WEICHT=A WFFAC=1.00 WFHI=100 WFLO=-100 WTUNITIN=KG WTUNITOUT-KG

#### VI.3 Exécution du programme APM

Une fois le fichier d'entrée manuelle de données MSIRF et le fichier option utilisateur APMINP créés et sauvegardés dans le même répertoire que le fichier exécutable du programme APM, le calcul peut être lancé en exécutant le programme APM.

Un fichier de sortie apparaît sous un nom donné, contenant un état détaillé sur les données d'entrée et les résultats du calcul du programme APM.

Ci-dessous est présenté un fichier de sortie BRIEF où se résume un état détaillé des calculs du programme APM en utilisant les fichiers d'entrée cités précedemment.

#### Fichier de sortie BRIEF

TABLE FNGENDI

PROP CLASS TABLES:

WAS READ IN.

```
* AIRPLANE FERFORMANCE MONITORING (APM) PROGRAM

* BOEING PROPRIETARY, CONFIDENTIAL, AND/OR TRADE SECRET *

* COPYRIGHT (C) 1992 - 1999 THE BOEING COMPANY *

* UNFUBLISHED WORK ALL BIGHTS RESERVED *
```

BOBING AIRPLANE PERFORMANCE MONITORING (APM) FROGRAM VERSION 2.5 VARIABLES USED FOR ANALYSIS

```
DATABASE:
                                                          CONFIG #=CONFIG50
                              ENGINE =CFM56-7B
  AIRFRAME=737-800
                                                          REV DATE-04-MAR-1998
                              VERSION -1.00
  DATABASE-37867B
          USER INPUTS ARE AS FOLLOWS:
REPORT TITLE:
  AIR · ENG =
            737-800 CFM56 7 TITLE
FILE NAMES:
                                                          MASFIL
  CRZFIL -Crzfile.crz
DD7F11. -OUT?IL.OUT
                              DEBFIL -DEBUG
                                                                   -MASTER
                                      -SPREAD
                                                                   -TWTFIL.
                                                          TWTFIL.
                              SPDFIL
OPTION SWITCHES:
                                       YY-MM-dd=
                                                          DEBUG
          =NO
                                                          FFCAL
  ELASTIC -NO
                              ENERGY
                                      =NO
                                                                   -NO
                              GRAVITY -NO
                                                                   -MANUAL
                                                          INPUT
  FLEETAVG-TAIL
                                                          LHEATY
                              ISOBARIC-NO
                                                                   -NO
                                                          POWERX
  MASTER
          =NO
                              OUTPUT
                                      -BRIEF
                                                                   =NO
                                                          SPEED
                                                                    MACH
  REYNLD
          -NO
                              SPDSHT
                                       -NO
                                                          ADJUSTWY-NO
                              WEIGHT
          +TAT
  TMPTYP
UNITS:
                              TEMPUNITOUT - C
  TEMPUNITIN -C
                              WTUNITOUT -KG
  WIUNITIN
TOLERANCES:
  EPRHI
          - 10.00
                              EMHT
                                       - 10.0
                                                          QUALITOL - 95.0
                                      -- 10.0
          =-10.00
                              PMLO
  FPRLO
          - 20.0
                              WEHI
                                       - 10.0
  TRODHT
         - 20.0
                              WFLO
  TRODLO
CONSTANTS:
                                                                   = 0.00000E:00
                                                          PEAG
                              DRGFAC = 1.000
  CGMOM
                                                                   - 0.00000E+00
           - 0.00000E+00
                              FFA2
                                       - 0.0000E:00
                                                          PFA3
  FFA1
                                                                   - 1.000
                                                          WFFAC
                              LHVM
                                       -- 5229,0
          THE FOLLOWING TABLES HAVE BEEN READ IN:
AERO CLASS TABLES:
  TABLE COBASE
TABLE REYNREF
                    WAS READ IN.
                     WAS READ IN.
PLOE CLASS TABLES:
  TABLE APOWE
                    WAS READ IN.
  TABLE FBATABOW
TABLE FBATABM14
                     WAS READ IN.
                    WAS READ
                     WAS READ IN.
  TABLE WESTAR
  TABLE CGTRIM
                     WAS READ
  TABLE KTRIM
                     WAS READ IN.
```

TABLE WPTABL WAS READ IN.
TABLE THETAEXP WAS READ IN.
THE FOLLOWING VARIABLES HAVE BEEN SET TO:

REAL VARIA	BLE	March 1997 1997 1997 1997 1997 1997 1997 199	27330000		590,020	**		97 000
ACDE	-	24.4100	APUWF	-	1.0	AD	-	26.00
A1	*	1.15	BCDF	8	-63,9900	CDBASE	-	1.0
CDCORE	-	0.0	CDELAS:	-	0.0	CDREYN	-	0.0
CGCORR		0.0	DEGCOR	-	-2.0	DEGCEGO	*	1.0
DEGECSEL	D-	1.0	DEGECSFN	-	1.0	DEGECSWF	*	1.0
DEGELS		1.C	DEGRN	-	5.0	DEGTHAEXI	1=	2.C
DFACT	-	1.000	DECEASE	-	6.0	BDELT1	~	1.000
EDELT2	-	0.000	ETHET1	-	0.600	BIHEIN		0,000
FACWF1	-	1.0000	FFFACI	-	1,0000	FFFAC2	+	1.0025
FFFAC3		1.0000	PNBLDC		C . C	FNCEN1	-	5.0
FNGEN2	-	0.0	FNGEN31	77	1.0	FNGEN32	*	0.0
FNCNA1	-	0.0	FNGNA2	-	0.0	FNSURGA	=	0.0
FNSURGB	-	0.0	LEMAC		€27.0	MAC		155.8
NOMHE	-	84.0	REFCG	-	0.262	REYNREF	*	1.0
SPAN	100	112.6	SW	-	1341.0	TECORE	-	0.0
TBCRID	-	0.0	TECRED		0.0	WFLAM1	-	0.0
WFLAM2	-	0.0	WFTABL	14	1.0	WFTAB2	+	0.0
WTFULL1	-	17984.	WIFULL2	=	29764.	ZNE1	*	2.0
ZNE2	-	0.0						
CHARACTER	VAR	TABLES:						
BLDORD	-	CDEABFC	CRTYFC	=		CRTYPD	-	
CRTYPE	-		CRTYPF			DCDCOR	-	NO
DELEAT1	-	TOTAL	DEGRATZ.	-	TOTAL	DOSURGA	-	NO
DOSURGE		NO	DOBLDC	-	NC	DOBLOD		1.00
DOBLDE	-	NO	DOBLDF	-	NO	DOECSBLD	- 5	NO
DOBLAS		NO	DORNCOR	+	CURVE	DOTHAEXP	-	YE5
1		ING AIRPLAN	NE PERFORM	AN	CE MONITORIN	NG PROGRAM		
	REI	ORT TITLE	OTHMANE					

PERFORMANCE ANALYSIS FOR AIRPLANE 7T-VJM
MODEL 737-800 ENGINE CFM56-78
SPEED PARAMETER TO HASE ANALYSIS MACE
INSTRUMENTS USED FOR ANALYSIS C

ENG SERIAL NUMBERS

DD MM YY	PLT#	FLT LVL			KC GW	МАСН	RN1 AVG	FUEL	SN1 REQID	ATHRET REQ'D		%FM	QUAL
C1 04 02	2060	34C	27.	-27	60.7	.780	85.5	1184	b.08	-0.4	-0.3	0.7	0
C1-04-02	2061	330	272	-27	61.5	.770	85.2	1217	0.47	2.1	-0.3	-1.5	0
01-04-02		350		-35		.780	84.4	1116	0.11	-0.5	-0.7		0
01-04-02		364				.780		1074	-0.24	-1.1	-0.2	1.2	0
02-04-02		34B				.780		1159	0.57		0.4		0
02-04-02		340				,780		1140	0.47		-0.1		
02 04 02			288			.770		11R9	0.02		-0.2		. 0
03-04-02			272			.770		1184	0.49		-0.5		D
03-04-02				-21		.770		1273	0.50		-0.4		0
03-04-02				-25	57.3	.770	85.1	1204	0.92		0.0		
03-04-02				-11	51.0	.730	81.1	1280	0.18		-0.3		O.
04-04-02			768			.776	86.4	1216	0.49		0.1		. 0
04-04-02				-24	64.0	.780	85.9	1362	0.97		0.0		0
05-04-C2		360	260	27	59.7	,780	86.3	1125	-0.31		-0.3		
05-04-02			262		62.3	.772	86.3	1169	0.08		0.0		, 5
05-04-02		340	272	-27	64.1	,780		1240			п.4	-0.9	9
05-04-02			273		€2.3	.770	84.8	1218			-0.3		3
05-04 02		240	308	-7	58.5	.723	81.7	1387			-0.2		. 0
06-04-02		320	277	-28	62.5	.760	84.3	1215			-0.7		. 0
06-04-02		330	272	-28	60.3	.770		1213			0.5		F G
07-04-02	1126	320	274	-26	60.1	.760	84.4	1209			-1.1		. 0
07 - 04 - 02		330	274	26	62.9	.770	85.6				0-1		1 0
07-04-02	1122	360	257	- 33	61.8	.780	87,4	1202			0.6		
07+04-02	1123	370	254	-34	60.6	.730	97.5				0.0	-2,3	
08-04-02	4060	360 370 330	274	25	67.8	.770	96.7	1287	0.23	1.1	0.0	-1.1	0
o aranca rancasa.	1022	444	- 1419		520 - A	770	86.0	1239	0.24	1 1	-0.6	-0.6	៖ n
08-04-02		330				,780					-0.2		
09-04-02			281	-25		. 780	85.5				-0.7		
09-04-02	4061	320	251	4.3	製造する	. +61	6212	167					11
	ASST	2307 2	EVIT	77 1 255	£122.764	POST 1	PERFOR	MANC?	0.37	1.7	-0.3	1.7	25
		NDARD				BOOK !	CDD ON		0.35		0.3		

DENOTES NOT USED IN AVERAGE CALCULATION (ACCEPTABLE TOLERANCE RANGE EXCERDED);
BUEING AIRPLANE PERFORMANCE MONITORING PROGRAM. REPORT TITLE OTHMANE

PERFORMANCE ANALYSIS FOR AIRPLANE 7T VJK
MODEL 737-80C ENGINE CFM56-7B
GPEED PARAMETER TO BASE ANALYSIS - MACH
INSTRUMENTS USED FOR ANALYSIS - C

ENG SERIAL NUMBERS

DATE DD MM-YY	FLT#	FL/T LVL	CAS	TAT	GW KG	MACH	*NI AVG	PUEL PLOW	%Ni EEQ'D	%THRST REQ'D	%FUFL FLOW	&FM.	QUAL
			17.00				100. 12			4 - 1 - 1 - 1	2.4		
01-04-02		280		- 5	53.5	,760	84.7	1356	0.55	2.6	0.4	-2.5	C
01-04-02		290	272	14	57.1	710	82.0	1161	0.04	-0.2	-0.6	0.7	C
01-04-02		310	283	21	61,2	.760	84.6	1262	0.39	1.7	0.1	-: .6	0
01-04-02	2623	320	268	-26	48.4	.740	81.5	1064	0.60	2.9	9.0	-1.6	0
02-04-02	1012	360		-36	66.2	.760	86.6	1164	· C . 33	-1.3	-0.2	1.5	0
02 - 04 02	1013	390	240	- 42	61.5	.78C	89.2	1163	1.10	3.4	5.6	4.1	
03-04-02	6222	270	286	-16	58.7	. 7 E	31.9	1270	0.76	3.5	5.2	-3.0	0
03-04-02	1094	320	274	-25	56.1	.760	33,5	1167	0.41	1.9	-0.6	-1.0	
03 04 02	1095	330	270	-23	55.5		94.8	1179	1.02	4.6	0.4	4.2	
03-04-02	6223	280	285	-15	49.7		82.2	1240	1.86		0.3	-7.2	
04-04-02	6115	260	308	- 8	57.77		84.2	1452	0.98	4.7	C. 8	4.5	
04-04-02	1086	300	297	20	51,5	.780	83.5	1277	0.34	1.6	0.5	1.9	
04-04-02	1087	330	268	-28	58.2	.760	84.3	1175	0.71	3.2	0.1	-2.9	
05-04-02	1012	320	277	30	61.2		63.9	1219	0.32	1,4	-0.6	0.7	
05-04-02	1013	370	252	-35	55.4	.780	85.5	1077	0.59	2.7	-0.3	-2.1	
06-04-02	1012	360	258	-32	62.8	.770	85.5	2209	0.52		0.4	2.5	
06-04-02		370	253	-37	57.6	,780	85.9	1119	0.82	3.6	II. B	-4. C	
06-04-02		370	253	-37	57.€	.780	95.9	1119	0.82	3.6	0.8	-4.C	
06-04-02		350	265	-28	68.5	,780	88.7	1207	0.59	2.2	0.6	2.7	
06-04-02			254		64.7	.780	88.3	1250	0.12	0.5	0.7	-1.2	
06-04-02		350			61.3	.790	69.1	1266	0.40	1.8	0.6	-2:2	
07-04-02		330		-10	73.2	.770	91.1	1.453	0.70	3.5	0.9	3.7	
07-04-02		290			65.7		85.3	1382	1.37	6.4	8.0	-5.0	
07-04-02		250			55.8		80.3	1258	0.03	-0.2	0.0	9.1	
07-04-02		350				.780	85.4	1205	0.32	1.4	0.4	-1.7	
07-04-02		280			49.2		80.6	1160	0.32	4.4	-0.4	-3.1	
07-04-02		330				.760	84.9	1182	0.39	1.7	0.1	-1.6	
08-04-02		350				.780	84.€	1105	0.60	2.7	0.0	-2.3	
08-04-02		250			53.2		73.9	1228	0.72	3.4	0.5	-3,3	. 0
08-04-02		330			60.2		94.9	1214	0.21	0.9	0.2	-0.6	0
08-04-02			293		49.2		77.9	1249		2.0	0.1	-1.6	
08-04-02		289				.750	86.7	1464			0.5	-1.8	0
08-04-02		350				.760	99.0	1238			0.5	-3.9	
08-04-02			292			.740	95.5	1345			0.1	-1.2	. 0
09-04-02			269			.760		1266			0.7	-3.0	
09-04-02	2007	330	200		00040		W 11 (5.00)	- demost St			SS:1050	5.0	
AVERAGE DEVIATION FROM BOOK PERFORMANCE STANDARD DEVIATION									0.58	2.6	0.2	-2.4	
									0.41		0.5	1.7	

\* - DENOTES NOT USED IN AVERAGE CALCULATION
(ACCEPTABLE TOLERANCE RANCE EXCREDED)
BORING AIRPLANE PERFORMANCE MODITORING PROGRAM
REPORT TITLE OFFMANE

PERFORMANCE ANALYSTS FOR AIRPLANE 7T VJJ MODEL 737-800 ENGINE CFM56-7B BPEED PARAMETER TO BASE AKALYSIS MACH INSTRUMENTS USED FOR ANALYSIS - C

ENG SERIAL NUMBERS

DATE DD-MM-YY	FLT	PUT LVL	CAB	TAT C	GW KG	MACH	%N1 AVG	FUGL FLOW	%N1 REQ'D	%THEST REQ'D		%FM	QUAL
01-04-02	1132	340	270	-25	59.0	.780	85.9	1198	0.37	1.7	0.0	1.5	0
01-04-02	1133	330	270	- 25	60.9		85.2	1205	0.54	2.4	0.2	-2.3	0
31 04 02	6031	240		-7	52.9	.660	78.5	1186	0.29	1.4	0.2	1.4	0
01 -04 - 02	5000		268	-21	66.6	.790	89.5	1321	0.47	2.1	0.2	-2.2	0
31-04-02	5000		264	-18	62.2		59.7	1257	1.00		0.4	-4.3	0.
01 04 02	5000		290	0	60.3		85.3	1336	0.07	0.3	-0.1	-0,3	
02 - 04 - 02	5001	330			63.9		88.3	1311	0.70	3.2	0.6	-3.4	0
02-04-02			250	-32	57.9		86.5	1109	0.69	3.0	0.4	-3.1	Ü
02 04-02		340			62.7		85.2	1168	0.10	0.5	I . $D$	-0.3	
02-04-02			266		64.3		87.0	1238	0,61		0.7	-3.0	
	1150	280			62.5		83.9	1357	0.28	-1.3	0.4	0.7	U
02 84-02		330			56.9		84.7	1164	0,65	2.9	0.1	-2.6	0
03-04-02		320		-25	57.5		83.4	1163	0.04	0.2	0.6	0.5	
03-04-02			278		64.4		86.2	1284	0.33	1.5	0.8	2.1	
04 04 02			262		61.0	.760	86,1	1174	0.07	0.3	0.1	-0.4	
04-04-02			244		52.7	.760	85.6	1011	0.01	C . C	-0.3	C . 3	
04-04-02			276		49.4		B1.9	1114	0.02		-0,6	C . 5	
04-04-02			285		54.4	.740	81.7	1181	-0.48		-0.4	2.2	
04-04-02		330	283	-25	55.4	BCO	85.0	1222	0.06	-0.3	-0.9	1.2	0
05-04-02		320			68.0	.800	87.2	1404	0.05		0.2	- C . 4	
05-04-02		310		19	61.5	.810	96.7	1415	-0.19		-0.3	1	
05-04-02		260		-16	56.2	.710	80.4	1248	0.13	0.6	0.1	0.0	
05-04-02		320		2.6	50.3	.770	84.5	1233	0.42			1.5	0
05 - 04 - 02		330			60.3	.770	84.1	1173	-0.12		-0.2	0.	7 0
05-04-02		250	281	- 13	52.6	-670	79.0	1193			0.6	3.1	
05-04-02			312		51.1	.740	81.9	1377			0.6	1.	
06-04-02			313		56.5	,760	03.7	1448	0.43	2.1	1.2	2.1	
06-04-02			280	-24	65.1	.760	84.4	1256	-0.11		-0.8	1,2	
06 D4-02			291		56.9	.750	83.1	1277	0.53	2.5	0.3	-2.	
07-04-02		320	278	- 26	56.8	.770	85.9	1305	0,48	2.2	0.2	-1.	
07-04-02		330			63.8	.760	84.6	1198			-0.2	. 0	
07-04-02	1013	330	267	- 3 "	63.8	.7∈C	84.6	1198	C.12	0.5	0.2	- 0	3 C

09-04-02	1126 320	276	25 62.5	.76C	84.7	1233	0.33	1.5	0.0	-1.3	0
08-04-02 1	1127 330	275	27 59.7	-78C	85.3	1218	0.36	1.6	-0.3	-1.2	0
OH: 04-02 3	1122 340	267	31 60.0	.770	85.1	1179	0.57	2.6	0.0	-2.3	0
08-04-02 3	1123 350	265 -	30 57.5	.780	85.3	1151	0.39	1.8	0.6	-2.2	0
09-04-02 6	6023 240	304	-6 58.4	.710	81.4	1371	0.09	0.4	0.9	1.2	D
	AVERAGE D	EVIATI	ON FROM	BOOK P	ERFORM	ANCE	5.27	1.2	0.1	-1.1	
	STANDARD							1 5		1 6	

\* DENOTES NOT USED IN AVERAGE CALCULATION
(ACCEPTABLE TOLERANCE RANCE EXCEEDED)

BORING AIRPLANE PERFORMANCE MONITORING PROGRAM
REPORT TITLE CTHMANE

PERFORMANCE ANALYSIS FOR AIRFLANE 7T-VJP MODEL 737-800 ENSINE CFMS6 73 SPEED PARAMETER TO BASE ANALYSIS MACH INSTRUMENTS USED FOR ANALYSIS - C

ENG SERIAL NUMBERS

DATE DD-MM-YY	FLT#	FLT LVI.	CAS	TAT C	CW KG	MACH	%N1 AVG	FUEL FLOW	#N1 REQ'D	ATHRET REQ'D		%FM C	UAL
01-04-02	1022	320	279	-21	62.6	.770	85.5	1258	0.12	0.5		-0.5	1)
01 04-02	2012	310	283	-21	62.5	.750	84.6	1262	0.12	0.5	9.1	-0.6	0
01-04-02	2013	230	278	-18	50.5	,720	81.5	1161	0.93	4.4	0.5	3.0	n
01-04-02	3018	330	272	-27	57.5	.770	83.7	1145	-0.22	-1.0	0.3	1.1	1)
02-04-02	3019	340	271	-27	62.4	.780	95.7	1209	0.22	-1.0	0.9	0.0	-0
02-04-02	3019	340	271	-2.7	62.4	.780	85.7	1209	-0.22	-1.0	0.9	0.0	0
02-04-02	3019	310	285	1.9	58.7	.770	85.0	1282	0.67	3.0	0.1	2.7	1)
02-04-02	2054		259			.780	85.8	1212	0.47		0.2	1.9	0
02-04-02	2055	330	279	-27	59.9	-790	85.4	1246	0.17	0.8	0.0	-0.7	.0
02-34-02	6.00€	250	284	-13	57.4	-680	78.7	1183	.0.69	-3.2	0.2	2.5	0
03-04-02	6007	260	205	11	62.2	.740	82.€	1363	-0.45	-2+1	0.4	1.3	- 0
03 04 02	2070	380	249	-33	50.4	.790	80.3	1161	0.16	1.3	0.8	-2.1	. 0
03-04-02	2071	370	241	-35		-750		1079	0.63	2.7	0.7	-3.1	0
03-04-02	1908	300	205	23	61.4	.750	83.4	1263	0.35	1.5	0.4	1.0	0
04-04-02	1009	290	231	-13	54.7	.750	83.9	1324	0.08	0.4	0.7	-1,1	0
04-04-02	4062	330	271	-23	65.2	.770	85.7	1221	0.58	-2.5	-0.1	2.5	0
04-04-02	4062	330	268	2.4	62.5	.760	85.3	1198	-0.01	0.0	0.0	0.0	0
04-04-02	4062	330	261	-23	63.2	.740	85.4	1186	0.15	0.6	0.4	-0.9	U
05-04-02	4063	310	292	-13	69.5	.790	87.6	1404	0.48	-2.1	0.2	2.2	0
05-04-02	4063	310	288	-16		.780	85.9	1319	0.27	-1.2	0.2	0.9	0
05-04-02	4063	320	287	-21	70.7	. 790	87.7	1413	0.08	0.3	0.8	-1.1	0
05-04-02	4063	320	283	-21	54.8	.780	87.1	1364	0.88	4.0	1.0	-4.5	0
06-04-02		330	260	-29	47.3	.746	80.2	980	0.38	1.8	0.9	2.4	C
06-04-02	1022	300	283	-23	50.9	.750	83.7	1268	0.89	3.3	-0.3	-2.4	. 0
06 04 02			277		60.5	.780	84.4	1195	0.36	-1.6	0.2	1.2	0
05-04-02	3018	330	270	-28	62.4	.750	84.9	1206	0.32	1.4	0.4	1.7	
06-04-02		330	266	-31	59.8	.750	83.3	1140	0.16	C. /	0.3	-0.9	3
07-04-02	3019	340	274	-30	65.3	.790	96.2	1265	0.07	-0.3	0.7	-0.4	- 5
07-04-02		310	287	-20	60.2	.770	89.3	1307	0.74	3.3	0.7	0.5	- 5
07-04-02		240	305	- 6	55.6	,720	81.1	1351	-0.20	0.9	-0.3	1.0	3
07-04-02	1060	300	281	-23	63.7	,743	83.4	1248	0.09	0.4	0.1	-0.5	9
07-04-02			255		59.9	.790	87.1	1151	0.25	1.1	0.8	1.9	3
07-04-02		250	310	- 7	48.9	.740	91.5	1342	0.23	1.1	0.4	0.5	0
08 04 02				-24		.793	85.8	1305	0.04	0.2	0.5	0.3	9
08-04-02			277			.780	85.3	1239	0.39	1.7	0.3	-1.8	0
08-04-02			243			.790	88.8	1177			0.3	1.8	Ü
08-04-02			255			.780	85.1	1088	0.17		-0.1	-0.7	8
									1				
	AVE	RAGE D	EVIA	TION	PROM	BOOK I	ERFORM	ANCE	0,05	0.2	0.2	-0.4	
		DSIAGN							0.43		0.4	1.8	

\* - DENOTES NOT USED IN AVERAGE CALCULATION (ACCEPTABLE TOLERANCE RANGE EXCEEDED) HORING ALEFLANE PERFORMANCE MONITORING PROGRAM REPORT TITLE OTHMANE

> PERFORMANCE ANALYSIS FOR AIRPLANE 7T-VJD MODEL 737-800 ENGINE CFM56-7B GPRED PARAMETER TO BASE ANALYSIS - MACH INSTRUMENTS USED FOR ANALYSIS - C

ENG SERIAL NUMBERS

OW REGID REGID FLOW SI, *NO STHEST SFUEL SFM QUAL
91 0.37 1.4 0.6 -1.9 0 06 0.18 0.8 0.5 -0.2 0
16 0.13 0.6 0.2 -0.7 0
36 -1.34 -6.0 0.0 5.3 0
59 0,62 2,7 -0.4 -2.0 0 02 0.27 1.3 0.6 -0.5 0
26 -0.30 -1.3 0.7 1.9 0
79 -0.32 1.4 0.3 1.6 0
39 0.11 0.5 -0.8 0.4 0
45 0.21 -0.9 -0.4 1.2 0 25 0.04 0.2 0.3 0.5 N

04-04-02	2047	330	272	-25	59.9	.770	85.1	1198	0.31	1.4	-0.5	.0.8	96
05-04-02	2054	340	269	-32	63.3	.770	85.5	1216	0.46	2.2	0.8	-2.7	0
05-04-02	2055	330	275	- 30	64.3	.780	85.2	1241	0.04	0.2	-0.4	0.2	C
06-04-02	2046	300	285	-24	64.6	.760	83.2	1249	0.63	2.9	0.3	1.5	C
06-04-02	2047	290	285	-20	59.6	.740	82.6	1240	0.12	0.6	-0.4	0.0	00000
06-04-02	1806	320	276	-31	62.8	760	84.6	1257	1.03	4.6	0.2	-4.2	C
06-04-02	1007	370	256	-36	56.7	.790	85.2	1084	-0.16	-0.7	0.3	0.4	C
07-04-02	2054	360	259	-34	64.2	780	87.1	1203	0.33	1.5	0.1	1.5	C
07 04 02	2055	370	256	36	61.6	.790	86.9	1169	0.18	0.8	0.7	- 1.4	C
07-04-02	1008	340	267	-31	62.3	.770	85.2	1178	0.14	0.6	-0.4	-0.2	C
08-04-02	1009	370	246	-34	57.0	.760	85.1	1047	0.02	0.1	0.6	0.6	
08 04 02	4674	310	288	22	55.4	.780	83.5	1214	0.34	1.6	-1.C	2.4	C
08-04-02	4675	330	260	-27	51.5	.740	82.5	1018	-C.34	-1.6	-1.2	2.6	0
08-04-02	3018	370	253	-29	61.4	.78C	87.4	1137	-C.31	-1.3	0.2	4.1	00000
09-04-02	3019	760	260	-34	58.8	. 790	86.1	1160	C. 62	2.7	0.4	2.0	0
09-04-02	3019	360	259	-30	55.4	.780	85.3	1100	0.21	1.0	0.4	-1.3	0
	ASICC	OP D	PAZEAG	PTOW	TROM !	DOOR T	PRODE	A NECTED	0.00	0.2	2.0	0.0	
		RAGE DI				BOOK I	ERFORM	MRUE	0.05	2.0	0.2	2.0	
	20 1 7 10	413/45/CL)	254.74	11 2 CB					6 1 5 3	25 4 10	0.0	210	

\* - DENOTES NOT USED IN AVERAGE CALCULATION (ACCEPTABLE TOLERANCE RANCE EXCERDED)

BOEING APM PROGRAM

FLEET SUMMARY

MODEL -	737-BCO		ENGINE - C	FM56 7H			
ALRCRAFT IDENT: NUMBER	#PTS	DATE FROM (DO-M	DATE TO MYY)	eni ReQD	%THRST REQD	*FUEL	%FM REQD
7T-VJM 7T-VJK 7T-VJJ 7T-VJP 7T-VJO	35 37 37	01-04-02	09:04:02 09:04:02 08:04:02	0.37 0.58 0.27 0.05 0.05	1.7 2.6 1.2 0.2 0.2	-0.3 0.2 0.1 0.2 -0.2	2.4 2.4 1.1 0.4 0.0
FLEET AVE	RAGE (A	IRCRAFT A	VG.)	0.26	1.2	0.0	= 1, + O
FLEET STA	NDARD DE	BOEING	APM PROGRA	0,22 M	T.C	0.2	0.9

MODEL = 737-800 ENGINE - CFM56-73 DATE DATE **₹THRST** SFUEL. & FM AIRCRAFT #PIS 331 IDENT. OM TO (DD-MM-YY) REQD REOD FROM REQU FLOW NUMBER 28 01-04-02 03-04-02 35 01-04-02 03-04-02 37 01-04-02 03 04 02 37 01-04-02 08-04-02 27 01-04-02 09-04 02 0.37 0.59 0.27 1.7 2.4 7T-VCM -0.3 7T-VJK 7T-VJJ 2.6 0.2 -1.1 0.1 7T-VJP 0.05 0.2 0.2 -0.4 .0.2 7T-VJ0 0.05 0.2 0.0 0.0 -1.0 FLEET AVERAGE (AIRCRAFT AVG.) 0.26 1.2 FLEET STANDARD DEVIATION 0.22 1.0 0.2 0.9

PLEASE RETURN THIS SUMMARY BY EMAIL TO:
 PLIGHTOPS.ENGINEERING@BCEING.COM
 OR SEME TO:
 THE BOEING COMPANY
 PLIGHT OPERATIONS ENGINEERING
 P.O. BOX 3707 M/S 20-88
 SEATTLE, WA 98124
 U.S.A.

Fin du fichier de sortie

#### VI.4 Interprétation des résultats

La présentation du tableau VI.1 ci-dessous résume les résultats du calcul APM des coefficients de dégradation de performance des avions Boeing 737-800 immatriculés: 7T-VJJ, 7T-VJK, 7T-VJM, 7T-VJO et 7T-VJO de la compagnie aérienne Air Algérie.

	%N1 REQD	%THRST REQD	%Fuel Flow	%FM REQD	Nombre de points
7T-VJJ	0.27	1.2	0.1	-1.1	37
7T-VJK	0.58	2.6	0.2	-2.4	35
7T-VJM	0.37	1.7	- 0.3	-1.2	28
7T-VJO	0.05	0.2	-0.2	0.0	27
7T-VJP	0.05	0.2	0.2	-0.4	37
Moyenne de flotte	0.26	1.2	0.0	1.0	
Type d'écart	0.22	1.0	0.2	0.9	

Tableau VI.1 Résultats du calcul APM des Coefficients de dégradation de performance

Avant de commencer notre analyse des résultats, nous voudrons mettre à votre connaissance que les avions sur lesquels les calculs ont été effectués sont des appareils récents, dont le premier B737-800 immatriculé 7T-VJJ a été réceptionné le 29 juillet 2000, donc il est attendu que la déviation de performance de ces derniers ne sera pas importante, et même parfois certains appareils présentent des performances plus élevées que celles prévues par le constructeurs dans certaines conditions de vol.

La déviation moyenne de la configuration moteur (%N1 REQD) est de 0.26%. D'après l'équation III.4 on peut dire en moyenne que la configuration moteur observée est meilleure que la configuration moteur théorique, dans ce cas les avions ont présentés une performance meilleure que celle donnée par le constructeur dans la base de données. La déviation moyenne de la poussée requise (%THRST REQD) est de 1.2%. D'après l'équation III.2, la poussée totale observée apparaît supérieure à la poussée nécessaire, dans ce cas les avions ont présentés une performance meilleure que celle donnée par le constructeur dans la base de données.

La déviation moyenne du débit carburant (% Fuel Flow) est **nulle** dans ce cas, ce qui veut dire que d'après l'équation III.3 le débit carburant observé est égal au débit carburant théorique.

La déviation moyenne de la consommation distance (% FM REQD) est de -1.0%. D'après l'équation III.5, la consommation distance observée est inférieure à la consommation distance théorique, ce qui veut dire qu'en moyenne les appareils ont subi une dégradation de la consommation de -1.0%.

Conclusion et perspective

#### Perspectives

Notre travail ainsi réalisé, correspond a nos objectifs de départ, qui reste cependant perfectible, notamment par :

- L'utilisation de tous les paramètres optionnels afin d'arriver a effectuer des corrections de calcul pour aboutir à des résultats plus précis.
- Utilisation du facteur temps afin d'avoir une vue plus étendue sur les phénomènes de dégradation, et ce en traçant des tendances qui serviront à évaluer l'évolution des déviations de performances.

## **BIBLIOGRAPHIE**

- [1] APM and HISTRY software, Boeing version 2.5.0 (1999).
- [2] APM General (Performance programme manual), AIRBUS industrie.
- [3] Performance audit methodology, Jean-Jacques SPEYER
- [4] System requirements DMRU. P/N : ED44B408 (SFIM).
- [5] Aide de Borland C++Builder 6.
- [6] Developpement guide C++ Builder 6.
- [7] Teach Yourself SQL in 21 Days, Second Edition, Macmillan Computer Publishing.
- [8] Site internet : www.FRAGGO.com www.boeing.com

ANNEXES

#### ANNEXE I

## Correction de la masse W pour les effets de gravité

La masse corrigée est donnée par la relation suivante :

$$W_{corr} = W + \Delta W$$
;

Où

$$\Delta W = \frac{g_{actual} - g_{ref}}{g_0} \cdot W;$$

Les constantes utilisés pour la correction de la masse :

- φ = Latitude [degré].
- Z = Altitude [Ft].
- TTR = True track [degré].
- o GS= Vitesse sol  $\left[\frac{Ft}{Sec}\right]$ .
- W = masse brute [Lb].
- $\phi \quad \omega_e = 7.29212.10^{-3} \left[ \frac{Rad}{Sec} \right].$
- $o \quad g_0 = 32.174 \left[ \frac{Ft}{Sec^2} \right].$

## Algorithme de calcul

- I. Détermination de gactual
- Calculer la variation de la gravité a la latitude φ et au niveau de la mer (SI) par la relation ;

$$g(\phi, Sl) = 32.174.(1 - 0.0026373.Cos2\phi + 0.0000059Cos^22\phi)$$

2. Calculer la variation de la gravité avec la latitude  $\phi$  et l'altitude Z par la relation :

$$g(\phi, Z) = \left(g(\phi, Sl) + \omega_e^2 . r_e . Cos^2 \phi\right) \left(\frac{r_e}{r_e + Z}\right)^2 - \omega_e^2 . (r_e + Z) . Cos^2 \phi.$$

Où

$$r_{e} = \sqrt{\frac{a^4 + b^4 . Tan^2 \phi}{a^2 + b^2 . Tan^2 \phi}}.$$

3. Calculer la variation de la gravité due a l'accélération de Coriolis et à la force centrifuge par l'équation :

$$g(Cori, Cent) = \frac{GS^2}{r_e + Z} + 2.\omega_e.GS.Cos\phi.Sin(TTR).$$

D'où

$$g_{actual} = g(\phi, Z) - g(Cori, Cent)$$

II. Détermination de  $g_{ref}$ 

 $\mathcal{G}_{\mathit{ref}}$  est obtenue de la même manière que  $\mathcal{G}_{\mathit{actual}}$  mais en prenant :

 $\phi = 45^{\circ}N$ .

 $TTR = 0^{\circ}$ .

Vent = 0kt .

#### ANNEXE II

## Correction de la traînée pour le centre de gravité

Les constantes utilisés pour la correction de la traînée :

- TOW = Masse au décollage [Lb].
- ZFW = Masse sans carburant [Lb].
- GWCGMAC = Le centre de gravité initial (au décollage) en %MAC.
- GWCGBS = Position du centre de gravité par rapport à l'origine [pouce].
- Quantité initiale du carburant [Lb].
- Quantité du carburant en vol [Lb].
- MAC = Corde aérodynamique moyenne [pouce].
- LEMAC = Distance du MAC par rapport à l'origine [pouce].

#### Algorithme de calcul:

 Déterminer la position initial du centre de gravité ITBS de chaque réservoir par rapport à l'origine en utilisant la table :

$$ITBS = f(quantité\_initial\_du\_carburant)$$
.

 Déterminer la position en vol du centre de gravité FTBS de chaque réservoir par rapport à l'origine en utilisant la table :

Calculer le moment initial de chaque réservoir par la relation :

Moment initial = (quantité du carburant initial du réservoir) x (ITBS).

4. Calculer le moment en vol de chaque réservoir par la relation :

Moment en vol = (quantité du carburant en vol du réservoir) x (FTBS).

5. Calculer la masse sans carburant par la relation :

ZFW = W - (la quantité du carburant initial).

6. Calculer la position du centre de gravité sans carburant par rapport à l'origine par la relation :

$$ZFWCGBS = \frac{\left(TOW \times GWCGBS\right) - \sum moments\_initiaux}{ZFW}.$$

Calculer le centrage sans carburant en utilisant la formule :

$$ZFWCGMAC = \frac{ZFWCGBS - LEMAC}{MAC} \times 100$$
.

8. Calculer la position du centre de gravité des réservoirs en vol par rapport à l'origine par la relation :

$$WTCGBS = \frac{(ZFW \times ZFWCGBS) + \sum moments \_en \_vol}{W}.$$

9. Calculer le centrage des réservoirs en vol en utilisant la formule :

$$WTCGMAC = \frac{WTCGBS - LEMAC}{MAC} \times 100$$
.

10. Calculer la correction de C<sub>d</sub> Trim pour CG en utilisant la table :

$$\Delta C_{d\_Tirm@reference\_CG} = f(M, C_L).$$

11. Calculer K<sub>Trim</sub> en utilisant la table :

$$K_{Trion} = f(WTCGMAC).$$

12. Calculer la correction C<sub>d</sub> Trim condition par la relation :

$$\Delta C_{d\_\mathit{Tirm} \, @.\mathit{Cond}} = \Delta C_{d\_\mathit{Tirm} \, @.\mathit{reference}\_\mathit{CG}} \times K_{\mathit{Trim}} \ .$$

pour avoir finalement :

$$C_d(CG) = C_d - \Delta C_{d\_Tirm@Cond}$$
;

#### ANNEXE III

## Correction de la traînée pour l'énergie

Les constantes utilisés pour la correction de la traînée pour l'énergie :

o TAS = Vitesse vraie [Kt].

o  $\frac{dVg}{dt}$  = accélération inertielle [Kt/sec].

 $o \frac{dHp}{dt} = \text{Cadence d'altitude pression [ft/sec]}$ 

o  $\frac{dHt}{dt}$  = vitesse d'ascension totale exprimée [ft/sec]

T<sub>amb</sub>= Température ambiante [°C].

#### Algorithme de calcul

1. Calculer la variation de traînée totale due à la vitesse sol par l'équation :

$$\left(\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}\right)_{\nu_0} = 0,052459.\frac{W}{\delta}.\frac{dVg}{dt}.$$

2. Calculer la variation de traînée totale due à la vitesse ascensionnelle :

$$\left(\frac{\Delta D_{tot}}{\delta}\right)_{H_B} = \frac{0,592484 \cdot \frac{W}{\delta} \cdot \frac{dHt}{dt}}{TAS}.$$

Avec:

$$\frac{dHt}{dt} = \frac{dHp}{dt} \cdot \frac{T_{amb} + 273.16}{288.16}.$$

 Finalement la correction de la traînée totale pour l'énergie est donnée par la somme :

$$\frac{\Delta D_{tot}}{\delta} \left( \acute{e}nergie \right) = \left( \frac{\Delta D_{tot}}{\delta} \right)_{V_g} + \left( \frac{\Delta D_{tot}}{\delta} \right)_{H_p}.$$

## ANNEXE IV

## Correction isobarique de la traînée totale

Les constantes utilisés pour la correction isobarique de la traînée totale :

- φ = Latitude [degré].
- o  $V_{Wind}$  = Vitesse du vent  $\left[\frac{Ft}{Sec}\right]$ .
- χ<sub>Wind</sub> = Direction du vent par rapport au nord vraie+180° [degré].
- \( \psi = \text{cap vraie [degré]}. \)
- TAS = vitesse vraie [Kt].
- $\omega_e = 7.29212.10^{-5} \left[ \frac{Rad}{Sec} \right].$
- $\circ g_0 = 32.174 \left[ \frac{Ft}{Sec^2} \right].$

## Algorithme de calcul:

1. Calculer la variation  $\Delta \frac{dH}{dt}$  par la relation :

$$\Delta \frac{dH}{dt} = \frac{1,68791.TAS.2.\omega_e.Sin\phi.V_{wind}.Sin(\psi.\chi_{wind})}{g_0}.$$

2. Calculer la correction isobarique de la traînée total exprimée par l'équation :

$$\frac{\Delta D_{tot}}{\delta} (isobarique) = \frac{0,59248. \frac{W}{\delta} \left( \Delta \frac{dH}{dt} \right)}{TAS}.$$

#### ANNEXE V

## Correction du débit carburant pour LHV

Les constantes utilisés pour la correction isobarique de la traînée totale :

- o  $T_{fuel}$  = Température carburant [degré].
- o  $\rho_{fust}$  = Densité carburant  $\left[\frac{Lb}{Gal}\right]$ .
- o  $LHV_{ref} = 18580 \left[ \frac{BTU}{Lb} \right]$ .

#### Algorithme de calcul:

Déterminer LHV en utilisant l'équation de la droite ;

$$LHV = B_0 \times SG + B_1$$
.

Où

$$B_0 = -5220$$

$$B_1=22777$$

et

$$GS = \frac{0.0063 \cdot (T_{fixel} - 15.56) + \rho_{fixel}}{8.3282}.$$

2. Pour avoir finalement la correction du fuel flow pour LHV:

$$Wf_{corr}(LHV) = Wf_{cale}\left(\frac{LHV_{ref}}{LHV}\right)$$

#### ANNEXE V

## Correction du débit carburant pour LHV

Les constantes utilisés pour la correction isobarique de la traînée totale :

- T<sub>firel</sub> = Température carburant [degré].
- o  $\rho_{\text{fiel}}$  = Densité carburant  $\left[\frac{Lb}{Gal}\right]$ .
- o  $LHV_{ref} = 18580 \left[ \frac{BTU}{Lh} \right]$ .

#### Algorithme de calcul:

1. Déterminer LHV en utilisant l'équation de la droite :

$$LHV = B_0 \times SG + B_1$$
.

Où

$$B_0 = -5220$$

$$B_1 = 22777$$

et

$$SG = \frac{0.0063.(T_{fiel} - 15.56) + \rho_{fiel}}{8.3282}.$$

2. Pour avoir finalement la correction du fuel flow pour LHV:

$$Wf_{corr}(LHV) = Wf_{calc}\left(\frac{LHV_{ref}}{LHV}\right)$$

## ANNEXE VI

## Correction du débit carburant théorique pour le prélèvement d'air

Les constantes utilisés pour la correction isobarique de la traînée totale :

- o GENLOAD = Chargement électrique moyen du générateur % du maximum.
- NomHP = Puissance d'extraction nominal par moteur [cheveaux].
- A<sub>0</sub> = Charges du Moteur par accroissement.
- A<sub>1</sub> = Facteur de charge moteur.
- δ<sub>i</sub> = Taux de la pressure totale.
- θ<sub>i</sub> = Taux de la température totale.

## Algorithme de calcul:

1. La correction du débit moteur  $W\!f^*$  par moteur pour une puissance d'extraction de 100 Chevaux :

$$Wf'' = \frac{HP}{\delta_t \cdot \sqrt{\theta_t}}$$
.

Calculer TestHP par l'équation de droite :

$$Test = A_1 \times GENLOAD + A_0$$
.

3. Calculer le débit carburant théorique corrigé  $Wf_{th,corr}$  par la relation :

$$Wf_{th,corr} = Wf_{th} \left(LHV\right) \left(1 + \frac{NomHP + TestHP}{\delta_i \sqrt{\theta_i}}\right) \left(\frac{Wf^*}{10000}\right).$$

#### ANNEXE VII

#### Définition des mots-Clés

#### APM

Ce mot-clé donne au programme le signal d'initier l'exécution du calcul du suivi de performances. Il doit être mis juste après /CASE. Ce mot-clé ne reçoit aucune valeur.

#### AIR-ENG

La valeur assignée à ce mot-clé est une étiquette pour le texte de combinaison moteur/fuselage. Le texte est exécuté à la sortie et est présenté à la première page de l'analyse. La taille du texte est définie à 16 caractères. Si l'insertion d'espaces est souhaitée, le texte doit être entouré du signe (\$). Par défaut le texte est "747-400".

Exemple:

AIR-ENG = 747-400/PW4256

AIR-ENG = \$747-400 CF6-80C2\$ (l'espace inclus)

AIR-ENG = 747-400 (défaut)

#### CG

La valeur assignée à ce mot-clé détermine l'option désirée par l'utilisateur pour le calcul du centre de gravité (CG). Les options sont: NO, YES et DMU. En choisissant le NO, l'utilisateur n'indique aucune correction à effectuer sur la position du centre de gravité.

Le choix YES ou DMU indiquera qu'une correction de la position du centre de gravité doit être effectuée. L'option DMU (DFDAU sur certains avions) demande au programme de prévoir dans le DSIRF un calcul de position du centre de gravité. Si l'option de DMU est choisie et le DSIRF ne contient pas la position de CG, une erreur aura lieu. Si le MSIRF doit être adopté, les deux lignes facultatives d'en-tête doivent être utilisées.

Example:

CG = YES

CG = NO par default

CG = DMU ("DMU " devrait également être utilisé si l'avion est équipé d'un DFDAU au lieu de DMU)

#### CONFIG##

Avec une extension de deux chiffres, CONFIG identifie un bloc spécial dans la base de données. Ce bloc spécial de données détermine quelles tables et grandeurs scalaires doivent être chargées de la base de données dans le programme. Ces tables et grandeurs scalaires définissent la performance de ligne de base pour le modèle moteur/fuselage. Pour L'APM, c'est généralement CONFIG50 qui est utilisé. Il est à noter que ce mot-clé n'utilise pas un signe égal (=) pour noter sa valeur.

Exemple:

CONFIG50

CONFIG02

CONFIG = 50 ne fonctionnera pas correctement et aura comme conséquence une erreur.

## **CRZFIL**

C'est le nom de fichier pour le DSIRF ou le MSIRF. Le nom de fichier a une longueur maximum de 16 caractères. Si le système de calcul a besoin d'une extension de fichier, elle doit être fournie. Il est à noter que certains systèmes n'utilisent pas des extensions de fichier. Si le système de calcul supporte des extensions par défaut, elles peuvent être utilisées à l'avantage. Le non de fichier par défaut est CRZFIL sans extension.

Exemple:

CRZFIL = MAR89CRZDAT

CRZFIL = TESTCASE1 DAT

CRZFIL = CRZFIL par défaut

CRZFIL = MARCHDATA.RUN1

#### DATE

Ce mot-clé se rapporte au format de sortie de la date. Les formats d'entrée sont fixés dans le MSIRF et le DSIRF. Cependant, l'option a été conçue pour les utilisateurs qui souhaitent visualiser la date dans un format différent. Les choix sont: DD-MM-YY, MM-DD-YY et YY-MM-DD, où DD est le jour de mois, MM est le mois, et YY sont les deux derniers chiffres de l'année. Le format par défaut DD-MM-YY. Un exemple serait 08-09-88 pour le 8 septembre 1988 si la date était DATE = DD-MM-YY, l'exemple serait le 9 août 1988 si la date était DATE = MM-DD-YY et ainsi de suite.

Exemples:

DATE = MM-DD-YY

DATE = DD-MM-YY

DATE = YY-MM-DD

DATE = YY-DD-MM ne fonctionnera pas correctement et se rapportera à

DD-MM-YY

## DEBFIL (fichier de mise au point)

Ce mot-clé spécifie le nom de fichier de sortie pour la mise au point de l'option de sortie. Le nom du fichier a une longueur maximum de 16 caractères. Si le système de calcul a besoin d'une extension de fichier, elle doit être fournie. Il est à noter que certains systèmes n'utilisent pas des extensions de fichier. Si le système de calcul supporte des extensions par défaut, elles peuvent être utilisées à l'avantage. Le nom de fichier par défaut est DEBUG sans extension.

Exemples de noms de fichiers :

DEBFIL = MAR89.DEB

DEBFIL = TESTRUN

DEBFIL = DEBUG.OUT

DEBFIL = DEBUG par défaut

#### DEBUG

C'est l'option qui fournit la sortie de mise au point à l'utilisateur. La sortie de DEBUG est un résumé des paramètres critiques dans les calculs de déviation. Ceci fournit à l'utilisateur un regard détaillé sur chaque calcul de déviation. Note: si CRZFIL contient un grand nombre de points, une précaution devra être prise, car l'utilisation de l'option DEBUG produira un très grand fichier.

Les choix sont: NO, YES et YESFULL.

Exemples:

DEBUG = NO (défaut)

DEBUG = YES

DEBUG = YESFULL (pour imprimer DSIRF/MSIRF dans DEBFIL)

#### DRGFAC

C'est un facteur à appliquer au calcul de la traînée (c.-à-d. que la traînée totale est égale aux traînées calculées multipliées par DRGFAC). Ce facteur est simplement une constante de multiplication. Un DRGFAC = 1.0 par défaut.

Exemple:

DRGFAC = 1.008 soit 0.8% de traînée plus élevée.

DRGFAC = 1.0 par défaut

DRGFAC = 0.992 soit 0,8% de traînée plus basse.

## **ELASTIC**

Ce mot-clé indique si les effets de débattement aéroélastique de l'aile doivent être considérés dans le calcul de la traînée d'avion. Les options sont : NO ou YES. En choisissant le NO, l'utilisateur indique que les corrections pour les effets d'aéroélasticité ne sont pas prises en compte dans le calcul de la traînée de l'avion. Le choix YES ajustera la traînée pour les effets d'aéroélasticité.

La valeur assignée par défaut est NO parce que les effets d'aéroélasticité sur la traînée sont négligeables pour la plupart des avions et ne sont donc pas considérés dans le manuel opérationnel de niveau de performance.

Exemples:

ELASTIC = NO (défaut)

ELASTIC = YES

#### **ENERGY**

Ce mot-clé indique l'option à appliquer aux effets d'accélération sur la traînée. Les options utilisées sont No ou Yes, en choisissant No n'indique aucune correction, par contre l'option Yes est utilisée pour indiquer q'une correction doit être faite.

Exemple:

ENERGY = NO par défaut

ENERGY = YES

#### **EPRHI EPRLO**

Ce sont les tolérances à appliquer sur les coefficients de déviation de la configuration puissance (power setting). Si la déviation calculée n'est pas incluse dans l'intervalle EPRHI EPRLO (EPRHI: signifie la déviation la plus élevée positive acceptable. EPRLO: signifie la déviation la plus basse négative acceptable) alors le point de repère est rejeté de l'analyse et n'est pas inclus dans le calcul moyen de déviation. Le résultat apparaît sur le fichier de sortie sous forme d'ASTERIKS (\*), et l'indicateur de la configuration puissance s'affichera sur le coté loin de la ligne de sortie.

Exemples:

EPRHI = 0.15 (défaut)

EPRLO = -0.15 (défaut)

EPRHI = 0.10

EPRLO = 0.10 sera remis à l'état initial par le programme à EPRLO = -0.10

## **FLEETAVG**

La valeur assignée à ce mot-clé est l'option désirée pour calculer les données moyennes de flotte. Les options a utiliser pour ce mot-clé sont : ALL ou TAIL. En choisissant ALL l'utilisateur indique que les données moyennes de flotte doivent être calculées en utilisant la somme de tous les points de repères analysés dans le traitement de phase.

Si l'utilisateur choisi l'option TAIL les données moyennes de flotte sont calculées en utilisant la somme des moyennes pour chaque avion analysée dans traitement de phase.

Exemples:

FLEETAVG = TAIL par défaut

FLEETAVG = ALL.

## **FMHI FMLO**

Ce sont les tolérances à appliquer sur les coefficients de déviation de la consommation distance (Fuel mileage). Si la déviation calculée n'est pas incluse dans l'intervalle FMHI FMLO (FMHI: signifie la déviation la plus élevée positive acceptable. FMLO: signifie la déviation la plus basse négative acceptable) alors le point de repère est rejeté de l'analyse et n'est pas inclus dans le calcul moyen de déviation. Le résultat apparaît sur le fichier de sortie sous forme d'ASTERIKS (\*), et l'indicateur de la configuration puissance s'affichera sur le coté loin de la ligne de sortie.

Exemple:

FMHI=15.0 par défaut

FML0=-15.0

FMHI=10.0 sera remis à l'état initial par le programme à FMLO=-10.0

## **GRAVITY**

La valeur assignée à ce mot-clé est l'option désirée par l'utilisateur pour le réglage de l'effet de pesanteur au calcul du poids. Les options a utiliser sont : NO ou Yes. En choisissant le NO l'utilisateur indique qu'aucun ajustement ne doit être effectués à l'effet de pesanteur. Le choix de Yes ajustera l'effet de pesanteur.

Exemple:

GRAVITY = no par défaut.

GRAVITY = yes

#### INPUT

La valeur assignée à ce mot-clé indique le format de CRZFIL les choix sont:

ACMS (qui indique DSIRF) ou MANUEL (qui indique MSIRF).

L'option par défaut est ACMS.

Exemples:

INPUT = ACMS par défaut

INPUT = MANUAL

#### INSTR

La valeur assignée à ce mot-clé indique quelle est la source d'instrument à utiliser.

Les choix sont :

C pour le pilote, FO pour le co-pilote, BOTH pour la moyenne.

La valeur par défaut est C pour le pilote.

Exemple:

INSTR = C par défaut

INSTR = BOTH

INSTR = FO

## **ISOBARIC**

La valeur assignée à ce mot-clé indique l'ajustement isobarique de pente qui est considéré dans le calcul de la traînée. Les options à utilisées sont : NO ou Yes.

En choisissant le NO, l'utilisateur indique qu'aucun ajustement ne doit être effectué pour l'effet isobare. Le choix Yes ajustera l'effet isobare.

La valeur Par défaut est NO.

Exemple:

ISOBARIC = NO par défaut

ISOBARIC = YES

#### LHEATV

La valeur assignée à ce mot-clé indique l'ajustement de la chaleur calorifique la plus basse de carburant LHV. Les options à utilisées sont : No, Yes ou DMU.

En choisissant le No, l'utilisateur indique qu'aucun ajustement ne doit être effectué pour l'effet de LHV. Le choix de Yes ou DMU ajustera, l'effet de LHV.

L'option de DMU demandera au programme de prévoir un LHV calculé par DMU/DFDAU dans le DSIRF/MSIRF. Si l'option de DMU est choisie et le DSIRF/MSIRF ne contient pas le LHV, une erreur donnera droit. Si la valeur de LHV est connue, elle doit être incluse dans la section de CONFIG de la base de données. La valeur par défaut est No.

Exemple:

LHEATV = Yes

LHEATV = DMU (le DMU est utilisé si l'avion est équipé d'un DFDAU)

LHEATV = No par défaut.

#### LHVB LHVM

Les valeurs assignées à ces mots-clés sont des coefficients qui décrivent l'équation de LHV. LHVM représente la pente et LHVB représente l'interception avec l'axe des y. La valeur de la référence LHV est 18580 BTU/Lb. Les valeurs par défaut sont -5220 pour LHVM, et 22777 pour LHVB.

Exemple:

LHVB=22632.

LHVB=22893.

LHVM=-5300.

LHVM=-5120.

## MASFIL

Indique le nom de fichier de sortie pour l'option de sortie du fichier principal. Le nom du fichier a une longueur maximum de 16 caractères. Si le système de calcul a besoin d'une extension de fichier, elle doit être fournie. Il est à noter que certains systèmes n'utilisent pas des extensions de fichier. Si le système de calcul supporte

des extensions par défaut, elles peuvent être utilisées à l'avantage. Le nom du fichier par défaut est MASTER sans extension.

Exemples de noms de fichiers :

MASFIL = MASTER, OUT

MASFIL = MAR1988, MAS

MASFIL = MASTER par défaut.

## MASTER

C'est l'option qui fournit la sortie principale à l'utilisateur. La sortie principale est un résumé des paramètres critiques dans les calculs de déviation. Ceci fournit à l'utilisateur un regard détaillé sur chaque calcul de déviation. Note: si CRZFIL contient un grand nombre de points, une précaution devra être prise, car l'utilisation de l'option MASTER produira un très grand fichier.

Les choix sont : Yes ou No.

Exemple:

MASTER = No par défaut

MASTER = Yes

## OUTFIL

La valeur assignée à ce mot-clé indique le nom de fichier de sortie pour l'option normale de sortie. Le nom du fichier a une longueur maximum de 16 caractères. Si le système de calcul a besoin d'une extension de fichier, elle doit être fournie. Il est à noter que certains systèmes n'utilisent pas des extensions de fichier. Si le système de calcul supporte des extensions par défaut, elles peuvent être utilisées à l'avantage. Le nom du fichier par défaut est **APMOUT** sans extension.

Exemples de noms de fichiers :

OUTFIL = OUTPUT. DAT

OUTFIL = TESTRUN

OUTFIL = APMOUT par défaut.

#### OUTPUT

La Valeur assignée à ce mot-clé indique l'option désirée de sortie. Il existe deux formats de sortie : BRIEF et DETAIL. L'option BRIEF est un fichier de sortie de 80 colonnes qui contient les informations d'analyse d'exécution dans un format récapitulatif de type.

L'option **DETAIL** est un fichier de sortie de 132 colonnes contenant plus d'informations que le **BRIEF.** Le nom du fichier par défaut est **BRIEF**.

Exemple:

OUTPUT = DETAIL

OUTPUT = BRIEF par défaut.

#### **POWERX**

La valeur assignée à ce mot-cle indique l'ajustement d'extraction de puissance pour le chargement hors circuit nominal de générateur qui sera utilisé dans le calcul du débit carburant. Les options à utilisées sont : No ou Yes. En choisissant NO, l'utilisateur indique qu'aucun ajustement ne doit être effectué pour le chargement réel du générateur. Le choix Yes ajustera le chargement réel du générateur. La valeur par défaut est No.

Exemple:

POWERX = No par défaut

POWERX = Yes.

## QUALTOL

C'est la tolérance à appliquer pour l'analyse des critères de stabilité ou du facteur de qualité. La tolérance est employée pour identifier les points qui ne répondent pas aux critères de tolérance. Si un facteur de qualité du point de repère de croisière ne rencontre pas l'entrée de tolérance, alors le point est rejeté de l'analyse, et n'est pas inclus dans le calcul moyen de déviation. Ce point est affiché sur la sortie, mais avec des ASTERIKS (\*) où les déviations sont présentées. Un indicateur de qualité Q semblera sur le côté loin bon de la ligne de sortie qui signifie que la tolérance de qualité a été excédée (dépassée). La valeur par défaut est 95.

Exemple:

QUALTOL = 95 par défaut

QUALTOL = 50.

#### REYNLD

La valeur assignée à ce mot-clé détermine si les effets du nombre de Reynolds hors circuit nominal doivent être considérés dans le calcul de traînée. Les options à utilisées sont : No ou Yes. En choisissant le No, l'utilisateur indique qu'aucun ajustement ne doit être effectué pour les effets de nombre de Reynolds. Le choix de Yes ajustera les effets du nombre de reynolds. La valeur par défaut est Yes.

Exemple:

REYNLD = Yes par défaut

REYNLD = No.

#### SPEED

La valeur assignée à ce mot-clé indique quels sont les paramètres de vitesses à utiliser.

Les choix sont : MACH, CAS, ou IAS. La valeur par défaut est MACH. La compagnie BOEING suggère l'utilisation du MACH.

Exemple:

SPEED = MACH par défaut

SPEED = CAS

SPEED = IAS.

#### TITLE

La valeur assignée à ce mot-clé est une chaîne de caractère qui indique le titre à afficher dans le fichier de sortie. La longueur répartie pour le texte est de 16 caractères. Tous les caractères peuvent être utilisés excepté le signe du dollar (\$), qui doit être employé pour délimiter des chaînes de caractères avec les blancs inclus ou les espaces. La valeur par défaut est MONTHLY AVERAGE.

Exemple:

TITLE = \$MARCH THRU APRIL\$ (les espaces inclus)

TITLE = MONTHLY AVERAGE.

#### TEMPUNTIN TEMPUNOUT

TEMPUNTIN indique les unités de la température d'entrée pour l'option MANUELLE d'entrée (les unités de DSIRF sont fixes et ne peuvent pas être changées). Et TEMPUNOUT indique les unités de la température de sortie. Les choix sont : C pour centigrade, et F pour fahrenheit. La valeur par défaut est C.

#### Exemple:

TEMPUNTIN = F

TEMPUNTIN = C par défaut.

TEMPUNTOUT = C par défaut

TEMPUNTOUT = F.

## RQDHI TRQDLO

Ce sont les tolérances à appliquer sur les coefficients de déviation de la poussée requise (thrust required). Si la déviation calculée n'est pas incluse dans l'intervalle TRQDHI TRQDLO (TRQDHI: signifie la déviation la plus élevée positive acceptable. TRQDRO: signifie la déviation la plus basse négative acceptable) alors le point de repère est rejeté de l'analyse et n'est pas inclus dans le calcul moyen de déviation. Le résultat apparaît sur le fichier de sortie sous forme d'ASTERIKS (\*), et l'indicateur de la poussée requise s'affichera sur le coté loin de la ligne de sortie. La valeur par défaut est 15.0% et -15.0%.

#### Exemple:

TRQDLO = -15.0 par défaut

TRQDLO = 10.0 sera remis à l'état initial par le programme à TRQDLO = -10.0

TRQDHI = 15.0 par défaut

TRQDHI = 10.0

#### WFHI WFLO

Ce sont les tolérances à appliquer sur les coefficients de déviation du débit carburant (fuel flow). Si la déviation calculée n'est pas incluse dans l'intervalle WFHI WFLO (WFHI: signifie la déviation la plus élevée positive acceptable. WFLO: signifie la déviation la plus basse négative acceptable) alors le point de repère

est rejeté de l'analyse et n'est pas inclus dans le calcul moyen de déviation. Le résultat apparaît sur le fichier de sortie sous forme d'ASTERIKS (\*), et l'indicateur du débit carburant « WF » s'affichera sur le coté loin de la ligne de sortie. La valeur par défaut est 15.0% et -15.0%.

Exemple:

WFLO = -15.0 par défaut

WFLO = 10.0 sera remis à l'état initial par le programme à WFLO = -10.0

#### WEIGHT

La valeur assignée à ce mot-clé indique l'option désirée par utilisateur pour le calcul du poids brut.

Les options à utiliser sont:

A Poids brut de FMC

B Poids brut de FMC sans la brûlure du carburant d'APU.

C ZFW plus les quantités de carburant dans les réservoirs.

D poids brut initial sans le carburant utilisé.

E Option D sans la brûlure du carburant d'APU.

**DMU** L'utilisation de DMU / DFDAU pour calculer le poids brut.

Les options sont choisies par les indicateurs de lettres A, B, C, D, E, DMU. La valeur par défaut est A.

Exemple:

WEIGHT = A par défaut.

WEIGHT = C

WEIGHT = B

#### WTUNITIN WTUNITOUT

WTUNITIN indique les unités d'entrée à utiliser pour le poids d'avion et le débit carburant. Les choix sont: KG pour les kilogrammes, et LB pour livres. Ceci devrait être utilisé en même temps que le mot-clé de WTUNITOUT qui contrôle les unités de poids de sortie. Ces paramètres seront appliqués au poids d'avions, de carburant, et au débit carburant. La valeur par défaut est LIVRE.

Exemple:

WTUNITIN = LB par défaut.

WTUNITIN = KG

NOTE: ceci exige la densité de carburant en Kg/LITTRE.

WTUNITOUT = KG

NOTE: ceci n'effectue pas le fichier PRINCIPAL.

WTUNITOUT = LB par défaut.

#### WFFAC

La valeur assignée à ce mot-clé est un facteur à appliquer au calcul du débit carburant (c.-à-d. que le débit carburant total est égale au débit carburant calculé multiplié par WFFAC). Ce facteur est simplement une constante de multiplication. Un WFFAC = 1.0 par défaut.

Exemple:

WFFAC = 1.008 soit 0.8% de traînée plus élevée.

WFFAC = 1.0 par défaut

WFFAC = 0.992 soit 0,8% de traînée plus basse.

#### ANNEXE VIII

# Fichier HERMES du 737-800 immatriculé 7T-VJM (vols effectués durant la période du 05 avril 2002 au 09 avril 2002)

#### Début du fichier HERMES

HERMES Messenger Monday 27 May 2002 10:59

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 09/04/2002 07:43:34 From: 7T-VJM, AH4061 (OSDI -> DAAG)

LIQU ALGJMAH .QXSXMXS 090743 □DFD FI AH4061/AN 7T-VJM DT QXS ALG1 090743 D03A - 056,000804,B737-800,020409,AH4061,SDIA,AG09,1999,AH7001,YD00407.43.03,TA,9703,00139,045,.15,014.8,015.0, N3641.8,E00313.6,568454000,END-OF-FLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXXX,XXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99 8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 09/04/2002 07:33:44 From: 7T-VJM, AH4061 (OSDI -> DAAG)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 090733
□DFD
FI AH4061/AN 7T-VJM
DT QXS ALG1 090733 D02A
- 041,000804,B737800,020409,AH4061,SDIA,AG09,1999,AH7001,YD00405.49.28,CR,2896,32001,281,.78,-50.0,23.3,N3554.7,E01722.6,61388085.5,085.5,091.2,091.0,607.1,607.0,002.7,003.101272,01270,0062,00
62,48,49,087,0870.70,0.47,2.01,1.56,0.05,0.09,0.05,0.05016,3

57,022,0201100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 09/04/2002 05:39:06 From: 7T-VJM, AH4061 (OSDI -> DAAG)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 090538
□DFD
FI AH4061/AN 7T-VJM
DT QXS CFU1 090538 D01A

П

- 041,000804,B737-800,020409,AH4061,SDIA,AG09,1999,AH7001,YD00404.01.30,CR,6425,32001,284,.78,-51.6,-24.5,N3445.8,E03222.8,66058086.3,086.3,091.4,091.3,612.6,612.8,002.3,002.601327,01326,0063,00 63,48,49,090,0900.71,0.54,1.77,1.56,0.07,0.09,0.05,0.05017,0

09,024,0281100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 09/04/2002 03:20:15 From: 7T-VJM, AH4061 (OSDI -> DAAG)

∐QU ALGJMAH .QXSXMXS 090320 □DFD FI AH4061/AN 7T-VJM DT QXS DAM1 090320 D00A

- 043,000804,B737-800,020409,AH4061,SDIA,AG09,1999,AH7001,YD00403.19.00,CL,3877,03202,166,.27,008.6,012.6, N3324.3,E03629.6,68860093.9,093.9,096.6,096.4,798,803,191.6,189.103832,03820,0075,0075,60,58 ,060,0610.82,0.86,1.08,1.27,0.01,0.05,0.14,0.07330,342,0

15,036,089.9,089.1,00.48,00.46000.4,000.81100000011,1206018CE,018CE,00000,00000,06259,062 59OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 15:03:30 From: 7T-VJM, AH4060 (OLBA -> OSDI)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 081503
□DFD
FI AH4060/AN 7T-VJM
DT QXS DAM1 081503 D07A
- 056,000804,B737800,020408,AH4060,LBAS,Di08,1998,AH7001,YD00415.03.04,TA,3615.02021,056,.15,018.3,018.8,N
3325.4,E03630.9,554664000,END-OFFLTNORM,NORM,NORM,NORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM,9982171511,99
8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 14:27:52 From: 7T-VJM, AH4060 (OLBA -> OSDI)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 081427
□DFD
FI AH4060/AN 7T-VJM
DT QXS BEY1 081427 D06A
- 043,000804,B737-

800,020408,AH4060,LBAS,DI08,1998,AH7001,YD00414.26.43,CL,1438,01593,158,.25,012.6,016.0,N 3347.6,E03528.4,56954089.2,088.9,095.6,095.3,744,746,192.7,188.203372,03322,0068,0068,55,53,

071,0711.03,0.54,1.40,0.84,0.01,0.03,0.14,0.09321,347,3

59,020,090.2,088.8,06.36,06.61000.7,001.11100000011,1645018CE,018CE,00000,00000,06259,062 590PEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 13:21:05 From: 7T-VJM, AH4060 (DAAG -> OLBA)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 081320
□DFD
FI AH4060/AN 7T-VJM
DT QXS BEY1 081320 D05A
- 056,000804,B737-800,020408,AH4060,AAGL,BA08,1997,AH7001,YD00413.20.37,TA,7474,0010,045,.15,018.5,018.5,N3349.2,E03529.0,618534000,END-OFFLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99
8238150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 13:12:47 From: 7T-VJM, AH4060 (DAAG -> OLBA)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 081312 □DFD FI AH4060/AN 7T-VJM DT QXS LCA1 081312 D04A - 041,000804,B737-800,020408,AH4060,AAGL,BA08,1997,AH7001,YD00412.23.38,CR,4060,32989,273,.77,-51.0,-24.5,N3502.9,E02723.3,63990086.0,086.0,091.2,091.1,611.4,609.5,002.6,002.801240,01238,0062,00 62,47,48,089,0880.99,0.60,1.68,2.06,0.06,0.08,0.05,0.09001,0

06,022,0241100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 12:16:25 From: 7T-VJM, AH4060 (DAAG -> OLBA)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 081216
□DFD
FI AH4060/AN 7T-VJM
DT QXS HER1 081216 D03A
- 041,000804,B737800,020408,AH4060,AAGL,BA08,1997,AH7001,YD00410.53.32,CR,8659,32993,274,.77,-51.8,25.2,N3631.7,E01216.3,67785086.7,086.7,091.5,091.4,617.0,617.2,002.0,002.401286,01288,0063,00

63.47.48.092.0910.86.0.57.1.99.1.93.0.07.0.09.0.04.0.09006.0

10,017,0231100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

D

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 09:57:52 From: 7T-VJM, AH4060 (DAAG -> OLBA)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 080957
□DFD
FI AH4060/AN 7T-VJM
DT QXS ALG1 080957 D02A

- 043 000804 B737-

800,020408,AH4060,AAGL,BA08,1997,AH7001,YD00409.56.29,CL,5239,01383,172,.27,012.8,016.8, N3641.2,E00312.9,71219094.3,094.4,097.5,097.3,804,809,194.9,191.404047,04057,0078,0078,57,56,074,0740.98,1.01,1.07,1.43,0.03,0.02,0.14,0.11326,333,0

08,035,090.9,089.8,00.18,00.1800.0,000.41100000011,1325018CE,018CE,00000,00000,06239,06239OPEN,OPEN,CLSD,NORM,N
ORM,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 07:40:43 From: 7T-VJM, AH6023 (DABC -> DAAG)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 080740
□DFD
FI AH6023/AN 7T-VJM
DT QXS ALG1 080740 D01A
- 056,000804,B737800,020408,AH6023,ABCA,AG08,1996,AH7001,YD00407.40.12,TA,7068,00177,045,.15,015.5,015.8,
N3641.7,E00313.4,600934000,END-OFFLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99
8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 08/04/2002 07:06:54 From: 7T-VJM, AH6023 (DABC -> DAAG)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 080706 □DFD FI AH6023/AN 7T-VJM DT QXT AOW2 080706 D00A - 043,000804,B737-

800,020408,AH6023,ABCA,AG08,1996,AH7001,YD00407.04.47,CL,4947,03952,157,.26,019.1,022.9, N3615.6,E00638.9,61653096.2,096.2,098.7,098.5,842,846,182.1,178.403904,03916,0075,0075,62,60,061,0620.69,1.11,0.75,1.56,0.05,0.11,0.17.0.13347,335.0

45,043,086.9,085.7,-0.18,-

0.19000.3,000.71100000011,1851018CE,018CE,00000,00000,06259,06259OPEN,OPEN,CLSD,NOR M,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

ſ

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 20:40:13 From: 7T-VJM, AH1123 (LFPO -> DABC)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 072040
□DFD
FI AH1123/AN 7T-VJM
DT QXT AOE2 072040 D05A
- 056,000804,B737800,020407,AH1123,FPOA,BC07,1995,AH7001,YD00420.39.23,TA,6897,02355,045,.15,019.8,020.0,
N3616.3,E00637.7,596214000,END-OFFLTNORM,NORM,NORM,NORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM,9982171511,99
8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 20:25:37 From: 7T-VJM, AH1123 (LFPO -> DABC)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 072025
□DFD
FI AH1123/AN 7T-VJM
DT QXT AOE2 072025 D04A
- 041,000804,B737800,020407,AH1123,FPOA,BC07,1995,AH7001,YD00420.01.46,CR,4645,37002,254,.79,-59.8,33.5,N3847.1,E00607.9,60635087.5,087.5,090.8,090.7,621.3,623.7,001.2,001.401171,01177,0063,00
63,47,48,079,0790.54,0.61,1.62,1.79,0.05,0.05,0.03,0.05355,0

22,016,0341100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 18:28:49 From: 7T-VJM, AH1123 (LFPO -> DABC)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 071828
□DFD
FI AH1123/AN 7T-VJM
DT QXS ORY1 071828 D03A

- 043.000804.B737-

800,020407,AH1123,FPOA,BC07,1995,AH7001,YD00418.27.32,CL,8996,01686,167,.26,009.1,012.9, N4843.7,E00224.6,65264092.8,092.8,096.5,096.4,786,790,183.3,184.403893,03891,0073,0073,55,55,074,0740.83,0.73,0.89,1.06,0.00,0.03,0.11,0.04311,335,3

57,035,087.3,087.6,01.79,01.76000.3,000.51100000011,1554018CE,018CE,00000,00000,06259,062 59OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 14:43:27 From: 7T-VJM, AH1122 (DABC -> LFPO)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 071443
□DFD
FI AH1122/AN 7T-VJM
DT QXS ORY1 071443 D02A
- 056,000804,B737800,020407,AH1122,ABCF,PO07,1994,AH7001,YD00414.43.00,TA,5535,00239,046,.15,016.0,016.3,N4843.7,E00220.6,588234000,END-OFFLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99
8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 14:28:35 From: 7T-VJM, AH1122 (DABC -> LFPO)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 071428 □DFD FI AH1122/AN 7T-VJM DT QXS CDG2 071428 D01A - 041,000804,B737-

800,020407,AH1122,ABCF,PO07,1994,AH7001,YD00413.13.47,CR,0189,35993,257,.78,-58.8,-33.0,N3921.0,E00601.1,61838087.3,087.4,090.9,090.8,615.3,616.0,001.1,001.301198,01205,0063,0063,45,46,092,0930.77,0.61,1.42,1.83,0.07,0.07,0.03,0.07006,0

18,023,0211100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 12:48:45 From: 7T-VJM, AH1122 (DABC -> LFPO)

CQU ALGJMAH

QXSXMXS 071248

DFD

FI AH1122/AN 7T-VJM

DT QXT AOW2 071248 D00A

- 043,000804,B737-

800,020407,AH1122,ABCF,PO07,1994,AH7001,YD00412.47.00,CL,8584,03734,161,.26,020.5,024.5, N3615.6,E00639.1,63794096.5,096.5,099.1,099.0,838,844,195.8,190.203915,03928,0076,0076,58,57,080,0800.99,1.21,1.34,1.57,0.09,0.10,0.13,0.16326,333,0

10,034,091.2,089.4,-0.04.-0.10-00.3,-

00.11100000011,1635018CE,018CE,00000,00000,06259,06259OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 11:01:04

From: 7T-VJM, AH1127 (LFML -> DABC)

EQU ALGJMAH .QXSXMXS 071100 □DFD FI AH1127/AN 7T-VJM DT QXT AOE2 071100 D05A - 056,000804,B737-800,020407,AH1127,FMLA,BC07,1993,AH7001,YD00411.00.06,TA,2185,02388,045,.15,022.8,023.0, N3616.9,E00637.0,622884000,END-OF-FLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99 8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 10:54:58 From: 7T-VJM, AH1127 (LFML -> DABC)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 071054
□DFD
FI AH1127/AN 7T-VJM
DT QXT AOE2 071054 D04A
- 041,000804.B737-

800,020407,AH1127,FMLA,BC07,1993,AH7001,YD00410.34.49,CR,0671,33000,274,.77,-52.5,-26.0,N3831.7,E00610.9,62918085.6,085.6,090.9,090.7,602.9,602.9,002.6,002.801235,01233,0062,0062,47,49,085,0861.04,0.45,2.25,1.57,0.05,0.08,0.04,0.06002,0

 $13,\!010,\!0291100000011,\!01018\text{CE},\!018\text{CE},\!00000,\!00000,\!00009,\!00009\text{OPEN},\!OPEN,\!CLSD,\!NORM,\!NORM,\!NORM,\!OFF,\!OFF,\!OFF,\!ON-,\!ON-$ 

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 09:49:56 From: 7T-VJM, AH1127 (LFML -> DABC)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 070949 □DFD FI AH1127/AN 7T-VJM DT QXS MRS1 070949 D03A

- 043,000804,B737-

800,020407,AH1127,FMLA,BC07,1993,AH7001,YD00409.48.58,CL,7923,02006,169,.26,010.1,014.1, N4324.5,E00514.5,65609091.0,091.0,096.1,095.9,761,769,197.0,192.703581,03574,0070,0070,57,56,069,0681.01,0.62,1.24,0.95,0.03,0.06,0.16,0.10321,339.0

05,020,091.5,090.2,04.35,04.32000.3,000.71100000011,1777018CE,018CE,00000,00000,06239,062 39OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 08:29:13 From: 7T-VJM, AH1126 (DABC -> LFML)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 070829
□DFD
FI AH1126/AN 7T-VJM
DT QXS MRS1 070829 D02A
- 056,000804,B737800,020407,AH1126,ABCF,ML07,1992,AH7001,YD00408.28.45,TA,3113,00119,045,.15,015.3,015.5,
N4326.1,E00513.0,590594000,END-OFFLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99
8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 08:20:56 From: 7T-VJM, AH1126 (DABC -> LFML)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 070820
□DFD
FI AH1126/AN 7T-VJM
DT QXS MRS1 070820 D01A
- 041,000804,B737800,020407,AH1126,ABCF,ML07,1992,AH7001,YD00407.53.51,CR,1023,31996,274,.76,-51.5,26.3,N4004.8,E00552.2,60059084.4,084.4,090.5,090.4,591.0,590.5,002.8,003.001209,01209,0061,00
61,47,48,088,0890.67,0.64,1.62,1.51,0.07,0.09,0.06,0.08011,0

17,021,0241100000011,00018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 07/04/2002 07:22:49 From: 7T-VJM, AH1126 (DABC -> LFML)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 070722
□DFD
FI AH1126/AN 7T-VJM
DT QXT AOE2 070722 D00A

- 043.000804.B737-

800.020407,AH1126,ABCF,ML07,1992,AH7001,YD00407.20.43,CL,9036,03223,162,.26,013.9,017.6, N3615.4,E00638.9,62052089.9,089.9,095.8,095.7,768,774,177.2,172.703288,03278,0068,0068,61,59,056,0590.75,0.73,1.03,1.24,0.04,0.06,0.15,0.10336,349.0

22,038,085.4,084.0,05.89,05.93001.3,001.71100000011.1130018CE,018CE,00000,00000,06259,062 59OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-.ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 16:01:32 From: 7T-VJM, AH1135 (DABC -> DABC)

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 15:52:36 From: 7T-VJM, AH1135 (LFLL -> DABC)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 061552 □DFD FI AH1135/AN 7T-VJM DT QXT AOE2 061552 D01A - 041.000804.B737-

800,020406,AH1135,FLLA,BC06,1991,AH7001,YD00415.27.01,CR,2362,32995,272,.77,-54.0,-28.1,N3849.7,E00607.3,60856085.1,085.1,090.5,090.5,597.0,596.2,002.5,002.701213,01213,0062,0062,47,49,081,0810.63,0.58,1.30,1.81,0.07,0.08,0.05,0.05359,0

10,011,0281100000011,07018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 14:25:43 From: 7T-VJM, AH1135 (LFLL -> DABC)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 061425 □DFD FI AH1135/AN 7T-VJM DT QXS LYS1 061425 D00A - 043,000804,B737-

800,020406,AH1135,FLLA,BC06,1991,AH7001,YD00414.24.27,CL,8611,02409,164,.26,011.8,015.6, N4544.8,E00505.2,64059094.9,094.8,097.5,097.4,806.811.193.6,189.703991,03992,0078.0078.57,56 .070,0700.99.0.95,1.04,1.37,0.04,0.06,0.15,0.14311,339,3

51,030,090.5,089.3,-0.01.00.03-

00.1,000.21100000011,1473018CE,018CE,00000,00000,06239,06239OPEN,OPEN,CLSD,NORM,N ORM, OFF, OFF, OFF, ON-, ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 13:01:36 From: 7T-VJM, AH1134 (DABC -> LFLL)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 061301 DDFD FI AH1134/AN 7T-VJM DT QXS LYS1 061301 D08A - 056,000804,B737-800,020406,AH1134,ABCF,LL06,1990,AH7001,YD00413.01.11,TA,3630,01024,045,.15,015.8,016.0, N4543.7,E00505.5,608014000,END-OF-FLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99 8236150M.998287450A9982074515.9982072510 

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 12:53:02 From: 7T-VJM, AH1134 (DABC -> LFLL)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 061252 DFD FI AH1134/AN 7T-VJM DT QXS GNB1 061252 D07A - 041.000804.B737-800,020406,AH1134,ABCF,LL06,1990,AH7001,YD00412.10.08,CR,0572,32000,277,.76,-53.5,-

27.8,N4030.7,E00546.8,62504084.3,084.2,090.2,090.0,587.0,584.5,002.9,003.101216,01214,0062,00 62,45,47,095,0940.18,0.65,0.67,1.80,0.05,0.07,0.04,0.06024,0

16,027,0191100000011,04018CE,018CE,00000,00000,00009,00009OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NOR M,OFF,OFF,OFF,ON-,ON- $\Pi$ 

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 11:35:58 From: 7T-VJM, AH1134 (DABC -> LFLL)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 061135 DFD FI AH1134/AN 7T-VJM DT QXT AOW2 061135 D06A - 043,000804,B737-

800,020406,AH1134,ABCF,LL06,1990,AH7001,YD00411.34.13,CL,8420,03785,164,.27,016.5,020.6, N3618.1,E00636.1,64810096.4,096.4,098.8,098.6,828,832,199.0,197.003923,03935,0078,0078,555.54,085,0850.85,1.15,0.89,1.52,0.08,0.05,0.12,0.15330,338,0

07,040,092.2,091.6,-0.05,-0.07-00.4,-00.01100000011,1379018CE,018CE,00000,00000,06239,06239OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,O FF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 11:02:42 From: 7T-VJM, AH6018 (DAAG -> DABC)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 061012 □DFD FI AH6018/AN 7T-VJM DT QXS ALG1 061012 D04A - 043,000804,B737-

800,020406,AH6018,AAGA,BC06,1989,AH7001,YD00410.11.04,CL,3435,01859,166,.26,018.1,022.1, N3640.8,E00312.8,63286091.2,091.2,097.0,096.8,781,785,183.9,181.603534,03535,0069,0069,54,52,087,0871.01,0.76,1.13,1.23,0.05,0.04,0.17,0.14307,337,3

53,027,087.5,086.8,05.00,05.04000.5,000.91100000011,1743018CE,018CE,00000,00000,06259,062 59OPEN,OPEN,CLSD,NORM,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 10:44:08 From: 7T-VJM, AH6018 (DAAG -> DABC)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 061043
□DFD
FI AH6018/AN 7T-VJM
DT QXT AOE2 061043 D05A
- 056,000804,B737-

800,020406,AH6018,AAGA,BC06,1989,AH7001,YD00410.43.20,TA,5367,02375,045,.15,021.3,021.5, N3616.9.E00637.1.615814000.END-OF-

FLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,982171511,99 8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 08:27:31 From: 7T-VJM, AH0738 (DAAG -> DAAG)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 060827 □DFD FI AH0738/AN 7T-VJM DT QXS ALG1 060827 D03A - 056.000804.B737-

800,020406,AH0738,AAGA,AG06,1988,AH7001,YD00408.27.30,TA,7225,00273,045,.15,020.3,020.3, N3641.7.E00313.4,471024000,END-OF-

FLTNORM, NORM, NORMNORM, XXXX, XXXX, XXXXXXXXXXX, NORM, NORM, NORM9982171511,99 8236150M,998287450A9982074515,9982072510

D.

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 08:14:07 From: 7T-VJM, AH0738 (DAAG -> DAAG)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 060814 DFD FI AH0738/AN 7T-VJM DT QXS ALG1 060814 D02A 056.000804.B737-

800,020406,AH0738,AAGA,AG06,1988,AH7001,YD00408.14.04,TO,6420,00265,113,.17,019.0,020.5 ,N3641.5,E00311.1,475744000,END-OF-

FLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99 8236150M,998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 07:33:39

From: 7T-VJM, AH0738 (DAAG -> DAAG)

**EQU ALGJMAH QXSXMXS 060734** DFD FI AH0738/AN 7T-VJM

DT QXS ALG1 060734 D01A

056.000804.B737-

800.020406.AH0738.AAGA.AG06.1988.AH7001.YD00407.33.33.TO,3991.00290.112..17,016.3,018.0 ,N3642.1,E00313.9,491344000,END-OF-

FLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99 8236150M.998287450A9982074515,9982072510

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 06/04/2002 07:22:31

From: 7T-VJM, AH0738 (DAAG -> DAAG)

□QU ALGJMAH .QXSXMXS 060722 DFD FI AH0738/AN 7T-VJM DT QXS ALG1 060722 D00A

- 043.000804.B737-800.020406.AH0738.AAGA.AG06.1988.AH7001.YD00407.21.21,CL,3262,01192,148,.23,018.5,021.7, N3641.5,E00311.1,49613094.1,094.1,097.7,097.7,801,807,198.5,192.503997,04012,0074,0074,58,57,076,0770.81,0.93,0.83,1.25,0.02,0.10,0.10,0.09321,340,0

01,039,092.0,090.2,-0.05,-0.05000.4,000.81100000011,0965018CE,018CE,00000,00000,06259,06259OPEN,OPEN,CLSD,NOR M,NORM,OFF,OFF,OFF,ON-,ON-

Digital Flight Acquisition Unit (Header) received 05/04/2002 20:05:03 From: 7T-VJM, AH6027 (DABC -> DAAG)

□QU ALGJMAH
.QXSXMXS 052005
□DFD
FI AH6027/AN 7T-VJM
DT QXS ALG1 052005 D14A
- 056,000804,B737800,020405,AH6027,ABCA,AG05,1987,AH7001,YD00420.05.08,TA,2667,00183,045,.15,013.8,013.8,
N3641.8,E00313.6,579344000,END-OFFLTNORM,NORM,NORMNORM,XXXX,XXXX,XXXXXXXXXXXXXXXXX,NORM,NORM,NORM9982171511,99
8236150M,998287450A9982074515,9982072510

#### Fin du fichier HERMES