

## LOIS DE GUIDAGE - SYNOPTIQUES

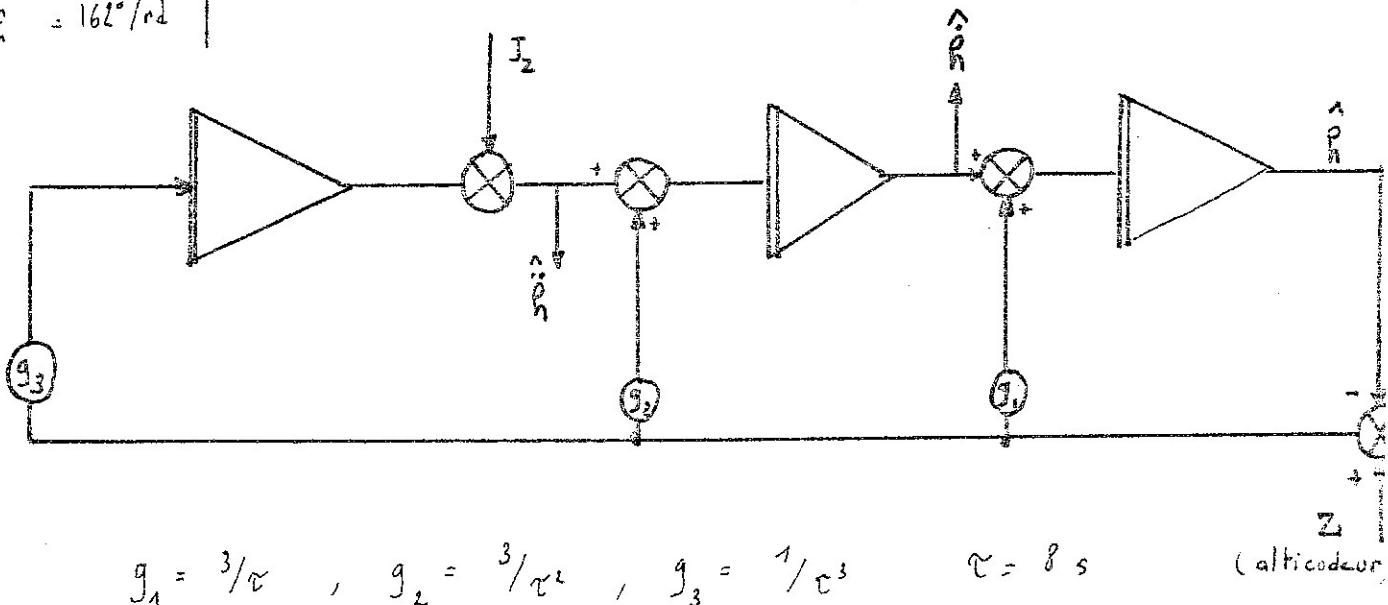
=====

### 1 - Tenue de pente.

La loi de tenue de pente s'écrit :  $\delta m_c = K_q q_{comp} + K_{z''} \hat{h} + K_h \frac{(\hat{h} - \hat{h}_e)}{V_s}$

$K_q = 1,3 \text{ s}$   
 $K_{z''} = 0,5^\circ / \text{m/s}^2$   
 $K_h = 162^\circ / \text{rd}$

$q_{comp}$  est la vitesse de tangage compensée en virage.  
 $\hat{h}$  et  $\hat{h}$  sont fournis par le filtre baro-inertiel présenté ci-dessous :



$$g_1 = 3/\tau, \quad g_2 = 3/\tau^2, \quad g_3 = 1/\tau^3 \quad \tau = 8 \text{ s}$$

L'équation caractéristique du filtre est dans ce cas :  $(1 + \tau s)^3$ .

### 2 - Tenue d'altitude.

$$\delta m_z = K_q q_{comp} + K_{z''} \hat{h} + K_h \frac{\hat{h}}{V_s} + K_z (\hat{h} - h_e)$$

$$K_q = 1,3 \text{ s}$$

$$K_{z''} = 0,5^\circ / \text{m/s}^2$$

$$K_h = 162^\circ / \text{rd}$$

$$K_z = 0,2^\circ / \text{m}$$