

Rapport de vol de test: EN 926-2:2013 & LTF 91/09

| | | | |
|---|---|-----------------------|-----------------------|
| Fabricant | ADVANCE Thun AG | N° certification | PG_1448.2019 |
| Adresse | Uttigenstrasse 87 3600 Thun Switzerland | Vol de test | 02.03.2019 |
| Modèle du parapente | Omega XAlps 3 22.8 | Classification | D |
| Numéro de série | 80149 | Représentant | None |
| Trimmer | non | Lieu de test | Villeneuve |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | |
| Pilote de test | | Claude Thurnheer | Alain Zoller |
| Harnais | | Dudek - ZeroGravity | Advance - Success 4 M |
| Distance harnais-élevateurs (cm) | | 43 | 44 |
| Distance entre les élevateurs (cm) | | 44 | 44 |
| Charge totale en vol (kg) | | 85 | 97 |

| | | | | |
|--|---|---|--|---|
| 1. Gonflage/Décollage | C | | | |
| Comportement en élévation | l'accélération doit être contrôlée afin d'éviter une fermeture frontale | C | l'accélération doit être contrôlée afin d'éviter une fermeture frontale | C |
| Technique de décollage spéciale requise | non | A | non | A |
| 2. Atterrissage | A | | | |
| Technique d'atterrissage spéciale requise | non | A | non | A |
| 3. Vitesses en vol droit | B | | | |
| Vitesse bras hauts supérieure à 30 km/h | oui | A | oui | A |
| Plage de vitesse aux commandes supérieure à 10 km/h | oui | A | oui | A |
| Vitesse minimum | 25 km/h à 30 km/h | B | 25 km/h à 30 km/h | B |
| 4. Débattement/effort aux commandes | C | | | |
| pooids max. en vol jusqu'à 80 kg | | | | |
| Effort / Débattement aux commandes symétrique | non existant | 0 | non existant | 0 |
| pooids max. en vol 80 kg à 100 kg | | | | |
| Effort / Débattement aux commandes symétrique | croissant / 45 cm à 60 cm | C | croissant / 45 cm à 60 cm | C |
| pooids max. en vol supérieur à 100 kg | | | | |
| Effort / Débattement aux commandes symétrique | non existant | 0 | non existant | 0 |
| 5. Stabilité en tangage en sortie de vol accéléré | A | | | |
| Angle d'abattée en sortie | abattée inférieure à 30° | A | abattée inférieure à 30° | A |
| Fermeture effective | non | A | non | A |
| 6. Stabilité en tangage lors d'une action aux commandes en vol accéléré | A | | | |
| Fermeture effective | non | A | non | A |
| 7. Stabilité et amortissement du roulis | A | | | |
| Oscillations | amorties | A | amorties | A |
| 8. Stabilité en virage modéré | A | | | |
| Tendance au retour en vol droit | sortie spontanée | A | sortie spontanée | A |
| 9. Comportement en sortie d'une spirale engagée entièrement développée | D | | | |
| Réponse initiale du parapente (premiers 180°) | réduction immédiate de la vitesse angulaire de virage | A | réduction immédiate de la vitesse angulaire de virage | A |
| Tendance au retour en vol droit | le virage se poursuit (force d'accélération constante, vitesse angulaire de virage constante) | D | sortie spontanée (la force d'accélération diminue, la vitesse angulaire de virage diminue) | A |

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Angle de rotation pour retrouver le vol normal | avec action du pilote | D | inférieur à 720°, sortie spontanée | A |
| 10. Fermeture frontale symétrique environ 30% de la corde | D | | | |
| Entrée | Bascule en arrière supérieure à 45° | C | Bascule en arrière inférieure à 45° | A |
| Sortie | Spontanée en 3 s à 5 s | B | Spontanée, inférieure à 3 s | A |
| Angle d'abattée en sortie / Changement de trajectoire | Abattée comprise entre 30° et 60° / Maintien de la trajectoire | B | Abattée comprise entre 0° et 30° / Entrée en virage de moins de 90° | A |
| cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |
| au moins 50% de la corde | | | | |
| Entrée | bascule en arrière inférieure à 45° | A | bascule en arrière inférieure à 45° | A |
| Sortie | sortie avec action du pilote inférieure à 3 s supplémentaires | D | sortie avec action du pilote inférieure à 3 s supplémentaires | D |
| Angle d'abattée en sortie / Changement de trajectoire | abattée comprise entre 30° et 60° / maintien de la trajectoire | B | abattée comprise entre 30° et 60° / maintien de la trajectoire | B |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |
| avec accélérateur | | | | |
| Entrée | bascule en arrière supérieure à 45° | C | bascule en arrière supérieure à 45° | C |
| Sortie | spontanée, comprise entre 3 s et 5 s | B | spontanée, inférieure à 3 s | A |
| Angle d'abattée en sortie / Changement de trajectoire | abattée comprise entre 0° et 30° / entrée en virage de moins de 90° | A | abattée comprise entre 30° et 60° / maintien de la trajectoire | B |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |
| 11. Sortie de phase parachutale | A | | | |
| Phase parachutale accomplie | oui | A | oui | A |
| Sortie | spontanée, inférieure à 3 s | A | spontanée, inférieure à 3 s | A |
| Angle d'abattée en sortie | abattée comprise entre 0° et 30° | A | abattée comprise entre 0° et 30° | A |
| Changement de trajectoire | changement de trajectoire inférieur à 45° | A | changement de trajectoire inférieur à 45° | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| 12. Sortie de passage aux grands angles d'incidence | A | | | |
| Sortie | spontanée, inférieure à 3 s | A | spontanée, inférieure à 3 s | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| 13. Sortie d'un décrochage stabilisé maintenu | C | | | |
| Angle d'abattée en sortie | abattée comprise entre 0° et 30° | A | abattée comprise entre 30° et 60° | B |
| Fermeture | pas de fermeture | A | pas de fermeture | A |
| Cascade effective (autre qu'une fermeture) | non | A | non | A |
| Bascule en arrière | supérieure à 45° | C | supérieure à 45° | C |
| Tension des suspentes | tension de la plupart des suspentes | A | tension de la plupart des suspentes | A |
| 14. Fermeture asymétrique petite fermeture asymétrique | C | | | |
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | inférieur à 90° / abattée ou roulis compris entre 0° et 15° | A | inférieur à 90° / abattée ou roulis compris entre 0° et 15° | A |
| Comportement au regonflement | regonflement inférieur à 3 s depuis le début de l'action du pilote | C | regonflement spontané | A |
| Changement total de trajectoire | inférieur à 360° | A | inférieur à 360° | A |
| Fermeture effective du côté opposé | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A |
| Twist effectif | non | A | non | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |

grande fermeture asymétrique

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | compris entre 90° et 180° / abattée ou roulis compris entre 45° et 60° | C | compris entre 90° et 180° / abattée ou roulis compris entre 15° et 45° | B |
| Comportement au regonflement | regonflement spontané | A | regonflement spontané | A |
| Changement total de trajectoire | inférieur à 360° | A | inférieur à 360° | A |
| Fermeture effective du côté opposé | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A |
| Twist effectif | non | A | non | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |

petite fermeture asymétrique avec l'accélérateur entièrement activé

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | inférieur à 90° / abattée ou roulis compris entre 15° et 45° | A | compris entre 90° et 180° / abattée ou roulis compris entre 15° et 45° | B |
| Comportement au regonflement | regonflement inférieur à 3 s depuis le début de l'action du pilote | C | regonflement spontané | A |
| Changement total de trajectoire | inférieur à 360° | A | inférieur à 360° | A |
| Fermeture effective du côté opposé | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A |
| Twist effectif | non | A | non | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |

grande fermeture asymétrique avec l'accélérateur entièrement activé

| | | | | |
|---|---|---|--|---|
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | compris entre 90° et 180° / abattée ou roulis compris entre 45° et 60° | C | compris entre 90° et 180° / abattée ou roulis compris entre 45° et 60° | C |
| Comportement au regonflement | regonflement spontané | A | regonflement spontané | A |
| Changement total de trajectoire | inférieur à 360° | A | inférieur à 360° | A |
| Fermeture effective du côté opposé | non (ou seulement quelques cellules fermées avec regonflement spontané) | A | oui, sans virage inversé | C |
| Twist effectif | non | A | non | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| Lignes de pliage utilisées | oui | | oui | |

15. Contrôle de trajectoire avec fermeture asymétrique maintenue

| | | | | |
|---|--|---|--|---|
| Capacité à voler droit | oui | A | oui | A |
| Virage à 180° en 10 s, du côté opposé à la fermeture | oui | A | oui | A |
| Pourcentage de commande entre le virage et le départ en vrille ou en décrochage | supérieur à 50 % du débattement aux commandes symétrique | A | supérieur à 50 % du débattement aux commandes symétrique | A |

16. Tendance à la vrille bras hauts

| | | | | |
|------------------|-----|---|-----|---|
| Vrille effective | non | A | non | A |
|------------------|-----|---|-----|---|

17. Essai de tendance à la vrille à basse vitesse

| | | | | |
|------------------|-----|---|-----|---|
| Vrille effective | non | A | oui | D |
|------------------|-----|---|-----|---|

18. Sortie d'une vrille développée

| | | | | |
|---|--------------------------------------|---|-----------------------------------|---|
| Angle de rotation en vrille après relâchement des commandes | sort de la vrille entre 180° et 360° | D | sort de la vrille en moins de 90° | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |

19. Décrochage aux B

| | | | | |
|---|--------------|---|--------------|---|
| Changement de trajectoire avant relâchement | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Comportement avant relâchement | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Sortie | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Angle d'abattée en sortie | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Cascade effective | non existant | 0 | non existant | 0 |

20. Grandes oreilles

| | | | | |
|---|-----------------------|---|-----------------------|---|
| Procédure d'entrée | commandes spécifiques | A | commandes spécifiques | A |
| Comportement pendant les grandes oreilles | vol stable | A | vol stable | A |

| | | | | |
|--|---|---|---|---|
| Sortie | sortie avec action du pilote inférieure à 3 s supplémentaires | B | spontanée, comprise entre 3 s et 5 s | B |
| Angle d'abattée en sortie | abattée comprise entre 0° et 30° | A | abattée comprise entre 0° et 30° | A |
| 21. Grandes oreilles en vol accéléré | | | | |
| C | | | | |
| Procédure d'entrée | commandes spécifiques | A | commandes spécifiques | A |
| Comportement pendant les grandes oreilles | vol instable | C | vol instable | C |
| Sortie | sortie avec action du pilote inférieure à 3 s supplémentaires | B | sortie avec action du pilote inférieure à 3 s supplémentaires | B |
| Angle d'abattée en sortie | abattée comprise entre 0° et 30° | A | abattée comprise entre 0° et 30° | A |
| Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur | vol stable | A | vol stable | A |
| 22. Commandes de direction alternatives | | | | |
| A | | | | |
| Virage à 180° possible en 20 s | oui | A | oui | A |
| Décrochage ou vrille effectif | non | A | non | A |
| 23. Autre procédure et/ou configuration de vol décrite dans le manuel d'utilisation | | | | |
| 0 | | | | |
| Fonctionnement correct de la procédure | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Procédure adaptée aux pilotes débutants | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Cascade effective | non existant | 0 | non existant | 0 |
| 24. Commentaires du pilote | | | | |