



Rapport de vol de test: EN

| | | | |
|---------------------|-------------------------------------------------|-----------------------|--------------|
| Fabricant | Little Cloud - DLCO | N° certification | PG_0657.2013 |
| Adresse | 3b avenue de Savoie 05100 Briançon France | Date vol de test | 22. 01. 2013 |
| Représentatif | Tom | Lieu de test | Villeneuve |
| Modèle du parapente | Spiruline XL | Classification | B |
| Trimmer | no | | |

| | | |
|----------------------------------|-----------------------------|-----------------------------|
| Pilote de test | Dupont Philippe | Thurnheer Claude |
| Selle | Little Cloud - Little Cloud | Little Cloud - Little Cloud |
| Charge totale en vol (kg) | 62 | 90 |

| | A | B | 0 |
|--------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|----------|
| 1. Gonflage/Décollage | A | | |
| Comportement en élévation | doux, progressif et régulier | A doux, progressif et régulier | A |
| 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 | inférieure à 25 km/h | A 25 km/h à 30 km/h | B |
| 4. Débattement/effort aux commandes | A | | |
| <i>pois max. en vol jusqu'à 80 kg</i> | | | |
| Effort / Débattement aux commandes symétrique | croissant / supérieur à 55 cm | A non existant | 0 |
| <i>pois max. en vol 80 kg à 100 kg</i> | | | |
| Effort / Débattement aux commandes symétrique | non existant | 0 croissant / supérieur à 60 cm | A |
| <i>pois max. en vol supérieur à 100 kg</i> | | | |
| Effort / Débattement aux commandes symétrique | non existant | 0 non existant | 0 |
| 5. Stabilité en tangage en sortie de vol accéléré | 0 | | |
| Angle d'abattée en sortie | non existant | 0 non existant | 0 |
| Fermeture effective | non existant | 0 non existant | 0 |
| 6. Stabilité en tangage lors d'une action aux commandes en vol accéléré | 0 | | |
| Fermeture effective | non existant | 0 non existant | 0 |
| 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 lors d'une mise en virage en 360° engagé rapide | B | | |
| Taux de chute après deux virages | supérieur à 14 m/s | B supérieur à 14 m/s | B |
| 10. Fermeture frontale symétrique | B | | |
| Entrée | bascule en arrière inférieure à 45° | A bascule en arrière inférieure à 45° | A |
| Sortie | spontanée, inférieure à 3 s | A spontanée, comprise entre 3 s et 5 s | B |
| Angle d'abattée en sortie / Changement de trajectoire | abattée comprise entre 0° et 30° / maintien de la trajectoire | A abattée comprise entre 0° et 30° / maintien de la trajectoire | A |
| Cascade effective | non | A non | A |

avec accélérateur,

| | | | | |
|-------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------|---|------------------------------------------------------------------------|---|
| Entrée | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Sortie | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Angle d'abattée en sortie / Changement de trajectoire | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Cascade effective | non existant | 0 | non existant | 0 |
| 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 | B | | | |
| 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 | inférieure à 45° | A | inférieure à 45° | A |
| Tension des suspentes | tension de la plupart des suspentes | A | tension de la plupart des suspentes | A |
| 14. Fermeture asymétrique | B | | | |
| <i>avec 50% fermeture</i> | | | | |
| 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 15° et 45° | A |
| 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 | A | non | A |
| Twist effectif | non | A | non | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| <i>avec 75% fermeture</i> | | | | |
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | compris entre 90° et 180° / abattée ou roulis compris entre 15° et 45° | B | 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 | A | non | A |
| Twist effectif | non | A | non | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| <i>avec 50% fermeture et accélérateur</i> | | | | |
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Comportement au regonflement | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Changement total de trajectoire | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Fermeture effective du côté opposé | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Twist effectif | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Cascade effective | non existant | 0 | non existant | 0 |
| <i>avec 75% fermeture et accélérateur</i> | | | | |
| Changement de trajectoire avant regonflement / Angle d'abattée ou de roulis maximum | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Comportement au regonflement | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Changement total de trajectoire | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Fermeture effective du côté opposé | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Twist effectif | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Cascade effective | non existant | 0 | non existant | 0 |
| 15. Contrôle de trajectoire avec fermeture asymétrique maintenue | A | | | |
| 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 | A | | | |
| Vrille effective | non | A | non | A |
| 17. Essai de tendance à la vrille à basse vitesse | A | | | |
| Vrille effective | non | A | non | A |
| 18. Sortie d'une vrille développée | A | | | |
| Angle de rotation en vrille après relâchement des commandes | sort de la vrille en moins de 90° | A | sort de la vrille en moins de 90° | A |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| 19. Décrochage aux B | A | | | |
| Changement de trajectoire avant relâchement | changement de trajectoire inférieur à 45° | A | changement de trajectoire inférieur à 45° | A |
| Comportement avant relâchement | maintien de stabilité avec envergure droite | A | maintien de stabilité avec envergure droite | 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 |
| Cascade effective | non | A | non | A |
| 20. Grandes oreilles | A | | | |
| Procédure d'entrée | technique standard | A | commandes spécifiques | A |
| Comportement pendant les grandes oreilles | vol stable | A | vol stable | 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 |
| 21. Grandes oreilles en vol accéléré | 0 | | | |
| Procédure d'entrée | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Comportement pendant les grandes oreilles | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Sortie | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Angle d'abattée en sortie | non existant | 0 | non existant | 0 |
| Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur | non existant | 0 | non existant | 0 |
| 22. Comportement en sortie de spirale engagée | A | | | |
| Tendance au retour au vol droit | sortie spontanée | A | sortie spontanée | A |
| Angle de rotation pour retrouver le vol normal | inférieur à 720°, sortie spontanée | A | inférieur à 720°, sortie spontanée | A |
| Taux de chute pendant l'évaluation de la stabilité en spirale [m/s] | 19 | | 23 | |
| 23. Commandes de direction alternatives | A | | | |
| Virage à 180° possible en 20 s | oui | A | oui | A |
| Décrochage ou vrille effectif | non | A | non | A |
| 24. 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 |
| 25. Commentaires du pilote | | | | |
| Commentaires | B-Stall wurde mit den C | | B-Stall test made with C risers | |