

Il pannello del B737-400 predisposto per I'INS singolo Delco Carousel IVA (CIVA)

- 1. Icona per l'attivazione della finestra con la CDU (Control e **Display Unit**)
- Icona per l'attivazione della 2. finestra con la MSU (Mode Selector Unit)
- Indicatore aggiornamento INS (INS DME Updating Indicator) Interruttore per l'asservimento 3.
- 4. dell'Autopilota all'INS

MSU Mode Selector Unit Permette di accendere l'INS e di selezionare la modalità di funzionamento.







CDU Control & Display Unit E' il pannello principale dell'INS

Come le altre viste o finestre di FS può essere "undocked" e spostata in un'altra parte dello schermo o su un secondo



Il pannello di controllo (CDU) presenta numerosi tasti e display la cui funzione verrà spiegata nel corso dell'utilizzo.

A questo punto è sufficiente indicare che i due diplay superiori 10 mostrano alternativamente le informazioni selezionate attraverso il selettore 4, la tastiera a destra 15 serve ad inserire i dati nello strumento, l'interruttore 6 serve a selezionare i waypoints o le stazioni DME.

In particolare il selettore 4 permette di selezionare le seguenti funzioni:

TK/GS Indicazione della rotta attuale nel display di sinistra e della ground speed nel display di destra

HDG/DA Prua dell'aereo rispetto al Nord nel display di sinistra, angolo di deriva nel display a destra **XTK/TKE** Distanza laterale in NM dalla rotta impostata (R o L) nel display a sinistra, angolo d'errore tra

la rotta attuale e guella impostata nel display di destra.

POS Coordinate della posizione attuale, latitudine a sinistra e longitudine a destra in gradi, minuti e decimi di minuto. Es. 45°13.5 (premendo il tasto HOLD 8 si blocca il display)

In questa posizione del selettore vengono inserite le coordinate iniziali per l'allineamento della piattaforma e le coordinate per l'aggiornamento quando necessario)

WYPT Coordinate dei waypoints selezionati attraverso il selettore 6

DIS/TIME Distanza in NM dal prossimo waypoint, o stazione DME o tra due waypoints qualsiasi nel display di sinistra e relativo tempo stimato in base alla velocità attuale nel display di destra

WIND Direzione e intensità del vento

DSRTK/STS Rotta impostata a sinistra, stato del sistema nel display di destra (in questo modo il display di destra è diviso in due parti: nel settore di sinistra c'è 0 quando il sistema non è in modalità NAV, 1 se in modalità NAV, nel settore di destra lo stato di prestazione da 9 a 0 e i codici d'errore)

Con queste informazioni a nostra disposizione possiamo iniziare ad utilizzare l'INS.

FLT REL IFR LIRF-2 FUEL TIME TAXI 000000 0000 DEST LEMD 005323 0155 RESV 001000 0022 ALTN 001000 0022 HOLD 01500 0034 EXTRA 001000 0022 TTL AT TO 009623 0333 CLB BIAS 0.0% CRZ B3 DEP BIAS MIN 0 DIST	FSBUILD FL 5/LEMD-18 CORR CORR CORR CORR CORR CORR CORR COR	IGHT PLA MACH 72 TOGWT 056433 ELEV. 19 ALTN LEZ ZFW 0466 SC BIAS R BIAS 0	Il volo prescelto per l'esempio è Fiumicino-Madrid Barajas. Il piano è illustrato nelle figure 4 e 4a.	il Roma di volo			
LIRF ALG5A ALG MEN	POS CLS CJN	LEMD/0	151				
TO NM AWY	M/H FI M/C TJ	L AS G/S	2T ACTME	WIND ETA ATA	ATC ACBO ABO	REM AREM	
N4147.6/E1213.1 D239A 001 ALG	234 CI 5A 234 28	LB 39 289 0	0/00 00/00	000000	LIRR 0000/	0098/	
N4142.1/E1152.2 LUNAK 016 ALG	250 CI 5A 250 26	LB 89 289 0	0/03 00/03	000000	LIRR 0003/	0094/	
N4128.6/E1104.0 TINTO 037 ALG	247 CI 5A 247 34	LB 14 344 0	0/06 00/10	000000	LIRR 0009/	0088/	
N4112.7/E1009.4 BATOX 043 ALG	247 CI 5A 247 41	LB 17 417 0	0/06 00/16	000000	LIRR 0013/	0084/	
N4049.0/E0851.3 MINKA 063 ALG	247 34 5A 247 41	10 19 419 0	0/08 00/25	/	LIRR 0017/	0080/	
N4037.6/E0814.6 ALG 113.80 029 ALG	246 34 5A 246 41	10 19 419 0	0/04 00/29	/	LIRR 0019/	0078/	
N3951.8/E0413.0 MHN 112.60 188 DCT	257 34 257 41	10 19 419 0	0/26 00/56	/	LECB 0031/	0066/	
N3955.6/E0306.8 POS 116.40 051 DCT	274 34	10 19 419 0	0/07 01/04	000000	LECB 0034/	0063/	
N3942.4/W0059.1 CLS 117.55 187 DCT	267 34	10 19 419 0	0/26 01/30	/	LECB 0046/	0051/	
N4022.3/W0232.6 CJN 115.60 080 DCT	300 DS 300 41	SC 14 414 0	0/11 01/42	000000	LECM 0051/	0047/	
N4028.3/W0333.7 LEMD 046 DCT	277 DS 277 32	SC 21 321 0	0/08 01/51	000000	LECM 0053/	0045/	
Figura 4a Piano	di Volo Pa	rte Seco	inda				

Posizioniamo il nostro B-737 al gate K4 di Fiumicino e rileviamo le coordinate di questo punto in alto a sinistra dopo aver premuto Shift+Z



Queste coordinate devono essere inserite nell'INS per permettere l'allineamento della piattaforma inerziale (Il sistema inerziale è composto da giroscopi che richiedono un certo tempo per raggiungere la velocità di rotazione e l'allineamento degli assi. A questo proposito consiglio la lettura di un articolo sui sistemi di navigazione reperibile sul sito <u>http://www.aliditalia.com/</u>)



cliccare nell'area 1 e 2 per ruotare il selettore a sinistra e a destra;

cliccare nell'area 3 e 4 per aumentare o diminuire la luminosità dei LED.

Tenendo premuta la manopola TEST si controlla l'accensione di tutti i LED.

Acceso dunque il sistema ruotando la manopola della MSU da OFF a STBY (figura 2a), ruotiamo il selettore della CDU sulla posizione POS e inseriamo le coordinate della posizione iniziale. Notare che il simulatore fornisce la posizione in Gradi e Minuti con due decimali, mentre l'INS accetta solo un decimale; i valori dovranno pertanto essere arrotondati per eccesso se il valore del secondo decimale $\dot{e} => 5$ e per difetto se <5.



Così le coordinate diventano:





La sequenza dei tasti per inserire le coordinate è:

N 4 1 4 7 6 INSERT E 1 2 1 4 8 INSERT

Se dopo aver premuto l'ultimo INSERT si accende la spia rossa WARN significa le ultime coordinate memorizate non corrispondono a quelle inserite. Questo dipende dal fatto che non sempre, con MSFS, si decolla dall'aeroporto in cui si è arrivati dal volo precedente,. In questo caso premere due volte il tasto TEST per disattivare l'allarme.

A questo punto ruotiamo la manopola della MSU sulla posizione ALIGN. *Ricordare che i freni di parcheggio devono essere inseriti, in quanto il minimo movimento dell'aereo non permette l'allineamento.*



Cliccare qui per accelerare l'allinemento .

L'allineamento della piattaforma richiede circa 15 minuti. Per accelerare il processo si può cliccare sulla vite in alto a destra della MSU

Si può seguire il procedere dell'operazione attraverso l'indice di precisione che appare nella finestra a destra della CDU

Ruotiamola manopola della CSU sulla posizione DSRTK/STS. Vedremo l'indice di precisione (Accuracy Performance Index, API) originariamente con valore 9, decrescere fino a raggiungere almeno il valore 5. L'API indica la precisione del sistema, 9 valore minimo, 0 valore massimo.





Il sistema è pronto quando l'API raggiunge almeno il valore 5. In questo caso si accende anche la spia verde sulla MSU. Si consiglia di attendere, prima di muovere dalla posizione iniziale, che il valore dell'API abbia raggiunto il valore 1 o 0.



Durante i minuti necessari all'allineamento inseriamo i waypoints desunti dal piano di volo.

Si ruota la manopola della CDU sulla posizione WAYPT e il selettore A verso destra (+) per selezionare il primo waypoint che coincide con la posizione al gate;

E poi via via tutti gli altri waypoints dal 2 al 9 usando le coordinate già in formato per l'INS che si ricavano dal piano di volo



Nota: per semplicità abbiamo usato come primo waypoint l'intersezione TINTO, che si raggiunge dopo 10 minuti dal decollo seguendo la SID ALG5A (TINTO5A). Come ultimo waypoint il VOR CJN da cui comincia la STAR PRADO1A per la pista 18L di LEMD.



Quando l'API raggiunge il valore 1 o 0 si deve ruotare la manopola della MSU sulla posizione NAV

A questo punto possiamo seguire tutte le normali procedure per il taxi, l'allineamento in pista e il decollo dopo aver settato i valori iniziali per l'autopilota.

F/D A/T A/P	COURSE	HDG	IAS/MACH	ALTITUDE	VERT SPEED
ON ARM	D 340	248	230	06000	02500
	NAV	HDG APP	IAS MACH	ALT (BC Y/D
	F 🔲 🖤			SEL)	



Nella figura 13 sono evidenziati i valori dei vari parametri dell'INS durante la fase di rullaggio verso la pista 25 di LIRF.

In alto il selettore della MSU è posizionato su NAV.

In basso nella CDU vediamo il selettore ruotato nella posizione DRSTK/STS che evidenzia la rotta di 250° tra i waypoint 1 e 2 e il valore 0 dell'API. (vadi decerizione elle figure 2e)

(vedi descrizione alla figura 3a)

Una volta decollati e raggiunta una quota e velocità di sicurezza, si può inserire l'autopilota.



Per asservire l'autopilota all'INS è sufficiente azionare l'interruttore in basso al centro. Da questo momento l'autopilota manterrà l'HDG fornito dall'INS.

Si può seguire il procedere del volo ruotando il selettore della CDU nelle varie posizioni per avere i valori di distanza e tempo per raggiungere un determinato waypoint, la rotta vera e la velocità al suolo ecc. (vedere figura 3a)

Qui di seguito sono riportati alcuni esempi.



In volo dal WPT 1 al WPT 2, il selettore posizionato su DIS/TIME, leggiamo che mancano 9 nm al WPT2, corrispondenti a 1.4 minuti di volo. In prossimià del WPT raggiunto lampeggia la spia gialla ALERT.

Figura 14



Sempre in volo tra WPT 1 e WPT 2, il selettore posizionato su TK/GS, leggiamo che la rotta al suolo è 249,7° e la velocità al suolo 391 kts.

La piattaforma inerziale, con il passare del tempo, perde di precisione e pertanto è necessario un periodico riallineamento. Quando il valore dell'API si avvicina al valore 5, minimo per garantire l'allineamento della piattaforma, deve procedere al riallineamento usando le coordinate di un punto conosciuto, ad esempio un VOR/DME.

Questo sarà il soggetto di una seconda parte di questo tutorial.