

## Mirage 2000-5-MFD-PA MFD

mise à jour du 20/05/2013

Source d'inspiration : images des posts 105 et suivants

<http://embaranger.free.fr/viewtopic.php?id=157&p=5>

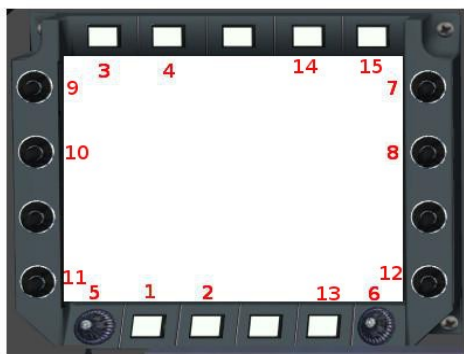
Les Mfd (multi-function-display) gauche et droite sont identiques du point de vue aspect extérieur.

Le Mfd gauche affiche EADI, EICAS

Le Mfd droite affiche EHSI, RMU, RWR

A noter que le nombre de pages n'est pas limité, j'attends vos suggestions...

Seuls les boutons numérotés sont actifs (pour le moment)



- 1 changement de page
- 2 EHSI change la source NAV (aiguille bleue)
- 3 EHSI affiche RMI NAV1, TACAN, ADF2 (aiguille rouge)  
RMU sélecteur COMM + NAV
- 4 EHSI affiche RMI NAV2, ADF1 (aiguille jaune)  
RMU swap fréquences Standby <-> Selected COMM + NAV
- 5 EHSI réglage de cap (hdg-bug)
- 6 EHSI réglage de radiale NAV (Tacan a venir)  
EADI réglage altimètre (P INHG)
- 7 EADI réglage altitude PA  
RMU réglage fréquences ADF, TACAN dizaines
- 8 RMU réglage fréquences ADF, TACAN unités
- 9 EADI réglage vitesse PA  
RMU réglage fréquences COMM, NAV unités
- 10 RMU réglage fréquences COMM, NAV pas de 0,05
- 11 sélection vitre (provisoire)
- 12 réglage luminosité écran
- 13 EADI sélection unité pression altimètre (P INHG – Hpa)
- 14 RMU swap fréquences Standby <-> Selected ADF + TACAN
- 15 RMU sélecteur ADF + TACAN

**EHSI**(electronic horizontal situation indicator)



**EADI**(electronic attitude direction indicator)



**RMU (Radio management Unit)**



**PiloteAuto**



ici en approche ILS sur LFBT rw20

La PA ne peut être enclenché < 200ft AGL

Il se déclenche automatiquement : < 200ft AGL, >+/-30°pitch, >+/-65°roll

Au départ la fonction « standby » est active.

« AP » enclenche le PA les situation « pitch » et « roll » actuelles sont maintenues si « rol » >10° et « pitch » >3° sinon ces valeurs sont ramenées à zéro.

(maintenir le manche quelques secondes, la boucle PI de « pitch » est encore un peu lente à réagir, on peut ajuster l'angle de montée avec la roulette « Nose/up/down »)

En position « standby » on peut piloter « à travers » le PA. Si l'on touche le manche l'avion réagira, le PA se met en attente, le bouton « AP » clignote. Sitôt que le manche revient à la position « zéro » le PA reprend le contrôle avec les mêmes conditions que ci-dessus.

« Alt » recherche de l'altitude préselectionnée sur l'EADI

« Hdg » recherche du cap sélectionné sur l'EHSI

*« Nav » recherche de la radiale sélectionnée sur l'EHSI*

*« App » localisation horizontale et verticale d'un ILS (sous conditions d'approche raisonnables)*

*La fonction « speed » n'existe pas en réalité mais c'est très pratique pour les approches ILS*

*quelques modifications sont encore prévues pour coller mieux au PA réel, ainsi que les alarmes de déclenchement automatiques.*

*Bons vols*