

Descrizione delle manovre della categoria F3A/S 2005

SP-05.01 Sequenza di decollo

K = 1

Il modello viene posto sulla pista, decolla, poi compie una virata di 90° verso la linea definita dagli indicatori di sopravvento e sottovento. Quando si trova approssimativamente sopra questa linea il modello compie una virata di 270° per effettuare un passaggio di trimmaggio sottovento. Quando si trova nelle vicinanze dell'indicatore sottovento il modello esegue una virata di 180°, oppure un rovesciamento o altra manovra di raccordo a scelta del pilota.

Note per i giudici:

- Il modello non effettua o completa la procedura di decollo: zero punti.
- Il modello passa dietro la linea dei giudici: zero punti.
- Solo due punteggi possono essere dati per la procedura di decollo: zero o dieci.

SP-05.02 Looping quadro con mezzi tonneau nei lati orizzontali

K = 4

Partendo dal volo diritto livellato il modello esegue ¼ di looping diritto per portarsi in salita ed effettuare il lato verticale. Esegue ¼ di looping diritto per effettuare il tratto orizzontale, al centro del quale, esegue mezzo tonneau. Esegue ¼ di looping rovescio per portarsi in discesa verticale. Esegue ¼ di looping rovescio per portarsi in volo orizzontale rovescio, esegue mezzo tonneau ed esce in volo diritto.

SP-05.03 Mezzo otto cubano inverso con un tonneau uscita rovescia

K = 2

Partendo dal volo diritto livellato il modello cabra in salita a 45°, esegue un tonneau intero, e picchia per eseguire cinque ottavi di looping rovescio, uscendo in volo rovescio.

SP-05.04 Tonneau lento inizio e fine rovesci

K = 4

Partendo dal volo rovescio livellato il modello compie una lenta rotazione completa sul proprio asse longitudinale, e termina in volo rovescio livellato.

SP-05.05 Gobbetta con un tonneau in discesa

K = 2

Partendo dal volo rovescio livellato, il modello esegue ¼ di looping rovescio per portarsi in salita verticale, alla sommità picchia per eseguire mezzo looping rovescio e portarsi in discesa verticale, al centro del tratto in discesa esegue un tonneau intero, alla fine del tratto in discesa esegue ¼ di looping diritto per portarsi in volo diritto livellato.

SP-05.06 Esagono

K = 4

Partendo dal volo diritto livellato il modello cabra in salita di 60° seguita da un tratto rettilineo al termine del quale cabra ancora per 60° e così via fino a descrivere, nell'area di manovra, la figura dell'esagono.

SP-05.07 Stallo d'ala con mezzo tonneau in salita e discesa

K = 3

Partendo dal volo diritto livellato il modello esegue ¼ di looping diritto per portarsi in salita verticale al centro della quale esegue mezzo tonneau. Alla sommità esegue uno stallo d'ala sino a portarsi in discesa verticale al centro della quale esegue mezzo tonneau. Al termine del tratto in discesa esegue ¼ di looping diritto per portarsi in volo diritto orizzontale.

SP-05.08 Tonneau in 4 tempi

K = 4

Partendo dal volo diritto, il modello esegue una rotazione completa sul proprio asse longitudinale, esitando ogni 90°

SP-05.09 Mezzo looping quadro con due quarti di un tonneau a quattro tempi

K = 2

Partendo dal volo diritto il modello esegue ¼ di looping diritto per portarsi in salita verticale: al centro della salita esegue 2/4 di un tonneau in quattro tempi; al termine della salita esegue ¼ di looping rovescio per portarsi in volo diritto orizzontale.

SP-05.10 Tre giri di vite positiva

K = 3

Partendo dal volo diritto il modello, al centro dell'area di manovra, rallenta e stalla, esegue tre giri di vite diritta al termine dei quali cabra per tornare in volo diritto livellato.

SP-05.11 Cappello a cilindro con tre quarti di tonneau a tempi in salita ed un quarto in discesa uscita rovescia

K = 3

Partendo dal volo diritto il modello esegue ¼ di looping diritto per portarsi in salita verticale: al centro della salita esegue 3/4 di un tonneau in quattro tempi; al termine della salita esegue ¼ di looping per portarsi in volo rovescio; percorre un tratto orizzontale al termine del quale esegue ¼ di looping per portarsi in discesa verticale al centro della quale esegue un quarto di tonneau. Al termine della discesa esegue ¼ di looping per portarsi in volo rovescio.

SP-05.12 Salita a 45° con quattro ottavi di un tonneau a otto tempi

K = 3

Partendo dal volo rovescio il modello picchia per assumere un assetto in salita a 45°. Al centro esegue 4/8 di un tonneau in 8 tempi. Picchia per rimettersi in volo diritto orizzontale.

SP-05.13 Mezzo looping con due quarti di tonneau a 4 tempi

K = 2

Partendo dal volo diritto orizzontale il modello picchia per eseguire mezzo looping rovescio con 2/4 di un tonneau a 4 tempi al termine.

SP-05.14 Avalanche con snap negativo**K = 3**

Partendo dal volo diritto orizzontale il modello cabra per eseguire un looping diritto; alla cui sommità esegue uno snap roll negativo quindi esce in volo diritto orizzontale.

SP-05.15 Mezzo looping quadro con mezzi tonneau uscita rovescia**K = 2**

Partendo dal volo diritto il modello esegue $\frac{1}{2}$ tonneau per portarsi in volo rovescio; esegue $\frac{1}{4}$ di looping rovescio fino a portarsi in salita verticale; alla sommità esegue $\frac{1}{4}$ di looping rovescio per portarsi in volo diritto; effettua $\frac{1}{2}$ tonneau ed esce in volo rovescio orizzontale.

SP-05.16 Due looping consecutivi inizio e fine in volo rovescio**K = 3**

Partendo dal volo rovescio il modello cabra per effettuare due looping consecutivi dall'alto. Termina in volo rovescio.

SP-05.17 Figura nove**K = 2**

Partendo dal volo rovescio il modello picchia ed esegue $\frac{3}{4}$ di un looping rovescio per portarsi in discesa verticale. Al termine del tratto in discesa esegue $\frac{1}{4}$ di looping diritto ed esce in volo diritto.

SP-05.18 Gobbetta con 2/4 di tonneau a 4 tempi in salita un tonneau in discesa ed un mezzo tonneau in uscita**K = 4**

Partendo dal volo diritto, il modello esegue $\frac{1}{4}$ di looping diritto per portarsi in salita verticale. A metà esegue $\frac{2}{4}$ di un tonneau a 4 tempi. Alla sommità picchia per eseguire mezzo looping rovescio e portarsi in discesa verticale, al centro del tratto in discesa esegue un tonneau intero, alla fine del tratto in discesa esegue $\frac{1}{4}$ di looping diritto per portarsi in volo diritto livellato.

SP-05.19 Sequenza di atterraggio**K = 1**

A motore ridotto, il modello esegue una virata di 180° livellata o in discesa fino ad una traiettoria sottovento; vola per un tratto diritto sottovento e compie un'altra virata di 180° per trovarsi controvento. Il modello compie un avvicinamento in discesa alla pista per toccarla nella zona di atterraggio. La sequenza è completa quando il modello ha rullato per 10 metri e si è arrestato.

Note per i giudici:

- Il modello non esegue la sequenza di atterraggio: punteggio zero.
- Una gamba del carrello si retrae in atterraggio: punteggio zero.
- Il modello atterra fuori dalla zona di atterraggio: punteggio zero. La zona di atterraggio dovrà essere delimitata da un cerchio di 50 mt. Di raggio oppure da linee trasversali la pista spaziate di 10mt l'una dall'altra. La larghezza della pista non potrà essere inferiore a 10 metri.
- Per la sequenza di atterraggio potranno essere usati solo due punteggi: dieci e zero.

Totale**K= 52**