

**МІНІСТЕРСТВО ВНУТРІШНІХ СПРАВ УКРАЇНИ
ХАРКІВСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ
ВНУТРІШНІХ СПРАВ
КРЕМЕНЧУЦЬКИЙ ЛЬОТНИЙ КОЛЕДЖ**

Циклова комісія аeronавігації

ТЕКСТ ЛЕКЦІЙ

з навчальної дисципліни «Безпека авіації»
обов'язкових компонент
освітньо-професійної програми першого (бакалаврського) рівня вищої освіти

Аeronавігація

за темою - № 6 Впорядкування повітряного руху ПК

Харків 2021

ЗАТВЕРДЖЕНО

Науково-методичною радою
Харківського національного
університету внутрішніх справ
Протокол від 23.09.2021 № 8

СХВАЛЕНО

Методичною радою
Кременчуцького льотного
коледжу Харківського національного
університету внутрішніх справ
Протокол від 22.09.2021 № 2

ПОГОДЖЕНО

Секцію науково-методичної ради
ХНУВС з технічних дисциплін
Протокол від 22.09.2021 № 8

Розглянуто на засіданні циклової комісії аeronавігації, протокол від 30.08.2021 р. № 1

Розробники:

1. Викладач циклової комісії аeronавігації Ножнова М. О.

Рецензенти:

1. Викладач циклової комісії аeronавігації, кандидат технічних наук, старший науковий співробітник, викладач-методист Тягній В.Г.
2. Професор кафедри аeronавігаційних систем навчально-наукового інституту Аeronавігації, електроніки та телекомунікації Національного авіаційного університету, доктор технічних наук, доцент Шмельова Т.Ф.

План лекції

1. Класифікація повітряного простору.
2. Правила польотів.
3. Класифікація повітряних кораблів.
4. Визначення позицій між повітряними кораблями під час зльоту і заходження на посадку.

Рекомендована література:

Основна

1. Бабак В.П. Безпека авіації. Київ «Техніка», 2004.
2. Постанова Верховної Ради. Повітряний кодекс України. Керівний. Київ, 1993.
3. Міністерство транспорту України. Правила польотів у класифікованому повітряному просторі України. Наказ № 293, 295. Київ. 16.03.03, 04.05.05.
4. Положення про систему управління БП на авіаційному транспорті. Наказ № 895. Київ, Державіаслужба, 2006.
5. Правила розслідування АП з цивільними ПС в Україні. Київ, Державіаслужба, 2005-2010 р.

Додаткова

6. Керівництво з розслідування АП та інцидентів. Дос 9756-А № 965. Монреаль, 2000.
7. Керівництво з розслідування АП та інцидентів. Дос 9433-А № 923. Монреаль, ICAO, 1987.
8. КЛЕ Mi-8МТВ. МГА, 1996 зі змінами та доповненнями.
9. Олійник В.Г. Льотна експлуатація вертолітів. Посібник, КЛК, 1992.
10. Олійник В.Г. Передбачення АП. Посібник. Київ, 1995.
11. Р.В. Сакач. Безпека польотів. Підручник. М. "Транспорт", 1989.
12. В.В. Міхайлов та ін. Методи розшифровки льотної інформації. 1987.
13. Виживання. Пам'ятка. М. "В.Т." 1988.
14. Платонов К.К., Гольштейн Б.М. Основи авіаційної психології. М. "В.Т." 1987.
15. Картамишев П.В. Методика льотної роботи. Посібник, М. „Транспорт”, 1974.
16. В.В. Зубков, Е.Р. Мінаєв. Основи безпеки польотів. "Транспорт". 1987.

Текст лекції

1. Класифікація повітряного простору

Повітряний простір ОПР класифікується і позначається латинськими

літерами *A, B, C, D, E, F, G*.

У повітряному просторі класу *A* дозволяються польоти за ППП; усі ПК цього класу повітряного простору ешелонуються органами ОПР та підлягають диспетчерському обслуговуванню.

ППП повітряному просторі класу *B* дозволяються польоти за ППП та ПВП; усі ПК цього класу повітряного простору ешелонуються органами ОПР та підлягають диспетчерському обслуговуванню.

ППП повітряному просторі класу *C* дозволяються польоти за та ПВП. Усі польоти підлягають диспетчерському обслуговуванню.

Повітряні кораблі, які виконують польоти за ППП, ешелонуються відносно ПК, які виконують польоти за ППП та ПВП.

Повітряні кораблі, які виконують польоти за ПВП, ешелонуються відносно польотів ПК, які виконують польоти за ППП і отримують інформацію про рух ПК, що виконують політ за ПВП.

ППП повітряному просторі класу *D* дозволяються польоти за ППП та ПВП. Усі повітряні кораблі підлягають диспетчерському обслуговуванню. Повітряні кораблі, які виконують польоти за ППП, ешелонуються відносно ПК, які виконують польоти за ППП і отримують інформацію про рух ПК, що виконують політ за ПВП. Повітряні кораблі, які виконують польоти за ПВП, отримують інформацію про польоти (рух) інших ПК у цьому повітряному просторі.

У повітряному просторі класу *E* дозволяються польоти за ППП та ПВП. Повітряні кораблі, які виконують польоти за ППП, підлягають диспетчерському обслуговуванню та ешелонуються відносно ПК, які виконують польоти за ППП. Усі ПК отримують, по змозі, інформацію про рух. Клас *E* не застосовують у диспетчерських зонах.

У повітряному просторі класу *F* дозволяються польоти за ППП та ПВП.

Усім ПК, які виконують польоти за ППП, надається консультативне обслуговування на запит екіпажів ПК – польотно–інформаційне обслуговування.

У повітряному просторі класу *G*, якщо його установлено вище від рівня польоту 5950 м (*FL 195*), дозволяються польоти за ППП і на запит екіпажів ПК надається польотно-інформаційне обслуговування.

Примітка: Консультативне обслуговування застосовують як тимчасовий захід у разі переходу від польотно-інформаційного до диспетчерського обслуговування.

У повітряному просторі класу *G* у зоні польотної інформації дозволяються польоти за ПВП і надається польотно-інформаційне обслуговування. Правила польотів за ППП не застосовують. Польоти в повітряному просторі класу *G* у

зоні польотної інформації, вище від дійсної висоти 300 м, виконуються за умов подання заявки до Укравіатрансу та до органів управління військ протиповітряної оборони.

Там, де повітряний простір одного класу примикає у вертикальній площині до повітряного простору іншого класу, тобто, коли вони розташовані один над одним, польоти на загальному рівні виконуються з дотриманням вимог, установлених для класу повітряного простору з менш жорсткими вимогами, і забезпечуються відповідним йому обслуговуванням. У разі застосування цих критеріїв повітряний простір класу *B* розглядають як такий, що ставить менш жорсткі вимоги, ніж повітряний простір класу *A*.

Класифікація повітряного простору вводиться в дію наказом Укравіатрансу та публікується у збірнику *AIP*.

2. Правила польотів

Правила візуальних польотів

1.1. Польоти за ПВП виконуються в межах повітряного простору класів *B*, *C*, *D*, *E*, *F*, *G* за дотримання таких умов:

- польоти виконуються тільки вдень;
- для польотів нижче за висоту 3050 м (10 000 футів) над середнім рівнем моря уводяться обмеження приладної швидкості не більше ніж 465 км/год, за винятком класу *B*;
- наявність постійного двостороннього радіотелефонного зв'язку з органами ОПР у повітряному просторі класів *B*, *C* та *D*;
- наявність працюючого приймача–відповідача *SSR* режиму *A/C* для польотів у повітряному просторі ОПР класів *B*, *C* і *D*;
- урахування температурної та барометричної поправок відповідно до розділу 3 частини 6 тому 1 документа *Doc 8168 ICAO*;
- подання плану польоту (*FPL*) до відповідних органів ОПР для польотів у повітряному просторі класів *B*, *C*, *D* та *E*;
- видимість у польоті та відстань до хмар, що дорівнює або перевищує значення, наведені в табл. Д2.1.

До польотів за ПВП за видимості в польоті, меншої ніж 5 км, допускаються командири ПК, що пройшли підготовку за програмами, установленими Державаадміністрації або командуванням Збройних сил України.

1.2. У разі польотів за ПВП зльоти або посадки на аеродромі, який розташований в межах диспетчерської зони, входження у зону аеродромного руху або схему руху забороняється за умови, якщо:

- висота нижньої межі хмар менша за 450 м;

– видимість на землі менша за 5 км.

Виняток становлять випадки, коли на такий дозвіл є диспетчерський дозвіл, отриманий від органу диспетчерського ОПР.

1.3. Командир ПК зобов'язаний постійно прослуховувати робочу частоту відповідного органу ОПР під час виконання польоту в повітряному просторі ОПР класів *B*, *C*, *D* та *E*.

1.4. Польоти загального повітряного руху за ПВП вище від *FL195* до *FL285* включно дозволяються тільки у спеціально зарезервованому для таких польотів повітряному просторі або за дозволом Державаадміністрації.

1.5. Правила візуальних польотів не застосовуються для польотів на білязвукових та трансзвукових швидкостях.

1.6. Дозвіл на політ за ПВП не надається в районах, де вище від ешелону 8850 м (*FL 290*) застосовують скорочений мінімум вертикального ешелонування 300 м (1000 футів).

1.7. Горизонтальні польоти на крейсерських режимах за ПВП у повітряному просторі ОПР класу *E* виконуються на абсолютних висотах відносно прогнозованого мінімального *QNH* відповідно до магнітного шляхового кута, якщо напрям маршрутів ОПР:

- від 0 до 179° (включно): 1700 м (5500 футів), 2300 м (7500 футів), 2900 м (9500 футів);
- від 180 до 359° (включно): 1350 м (4500 футів), 2000 м (6500 футів), 2600 м (8500 футів).

1.8. У разі польотів за ПВП у частині повітряного простору класів *B*, *C*, *D* крейсерські рівні ПВП не застосовують.

1.9. Польоти за ПВП не виконують:

а) над густонаселеними районами великих міст, містами чи селищами або над скупченнями людей поза приміщеннями на дійсній висоті, менший за 300 м, над найвищою перешкодою у радіусі 600 м від ПК;

б) у будь-яких інших районах, крім зазначених у підпункті «а», на дійсній висоті, менший за 150 м, над земною або водною поверхнею.

Винятком є випадки, коли це потрібно для зльоту чи посадки або коли на польоти нижче від зазначених дійсних висот видається дозвіл Державааслужби.

1.10. Командир ПК, що виконує політ за ПВП і який має намір виконувати політ за ППП, повідомляє відповідний орган ОПР про потрібні зміни, які слід ввести до поточного плану польоту, та одержує від нього засобами радіозв'язку настанову щодо виконання польоту за ППП у контролюваному повітряному просторі.

1.11. У разі переходу до польоту за ППП за умов польотів у повітряному просторі класів *B*, *C*, *D* і *E* командир ПК зобов'язаний погодити свої дії та

рівень польоту з органом ОПР, який зобов'язаний забезпечити встановлені інтервали між ПК і, в разі потреби, узгодити звільнення нижнього безпечного рівня та умови входження ПК у суміжний диспетчерський район (зону).

1.12. У разі погіршення метеорологічних умов до значень, що не відповідають вимогам до польоту за ПВП, командир ПК зобов'язаний:

- повернутися на аеродром вильоту або виконати посадку на найближчому запасному аеродромі, якщо він не допущений до польотів за ППП;
- перейти до польоту за ППП, якщо він і ПК допущені до таких польотів.

1.13. Виконуючи польоти за ПВП у неконтрольованому повітряному просторі класу *G*, екіпажі ПК обов'язково користуються аeronавігаційними картами масштабу 1:500000 чинного видання.

На аeronавігаційних картах масштабу 1:500000, що призначені для польотів у повітряному просторі класу *G*, має відображатися аeronавігаційна інформація, яка забезпечує безпечно виконання польоту екіпажем ПК у цьому класі повітряного простору ОПР.

1.14. У разі виконання польотів за ПВП командир ПК відповідає за таке:

- виконання правил і заданих умов польоту за ПВП;
- витримування інтервалів ешелонування між ПК, що виконують польоти за ППП та ПВП у повітряному просторі ОПР класів *D, E, F, G*, а в повітряному просторі класу *C* між ПК, що виконують польоти за ПВП;
- витримування безпечної висоти;
- точність витримування встановленого маршруту польоту;
- своєчасну доповідь органу диспетчерського обслуговування про повернення на аеродром вильоту (зapasний аеродром) або перехід до виконання польоту за ППП у разі погіршення метеорологічних умов до значень, нижчих від встановлених для польотів у повітряному просторі ОПР класів *B, C, D* та *E*;
- достовірність інформації про місце перебування ПК та умови польоту;
- точне і своєчасне виконання диспетчерських дозволів під час польотів у повітряному просторі ОПР класів *B, C* і *D*;
- своєчасне надання *FPL* органам ОПР для польоту в повітряному просторі класу *B, C, D* та *E*;
- наявність відповідного працюючого навігаційного та іншого обладнання ПК, потрібного для виконання польоту в контролюваному повітряному просторі;
- прийняття рішення про виконання зльоту чи посадки за фактичних метеорологічних умов, стану ЗПС та інших відомих йому факторів, що впливають на безпеку польотів.

1.15. У разі польотів за ПВП відповідні органи ОПР відповідають за таке:

- призначення ешелону (висоти) польоту для польотів ПК у повітряному просторі ОПР класів *B, C, D*;
- дотримання часових інтервалів під час зльоту ПК з контролюваних аеродромів;
- польотно-інформаційне забезпечення;
- забезпечення встановлених інтервалів ешелонування між ПК для переходу на політ за ППП у повітряному просторі ОПР класів *B, C, D i E*;
- узгодження умов входження ПК, який виконує контрольований політ, досуміжного диспетчерського району (зони);
- забезпечення аварійного обслуговування.

Правила польотів за приладами

2.1. Польоти за ППП виконуються в межах повітряного простору ОПР класів *A, B, C, D, E, F i G* за дотримання таких умов:

- для польотів нижче за 3050 м (10 000 футів) над середнім рівнем моря (в частині повітряного простору класів *D, E, F*) уводяться обмеження приладної швидкості не більше ніж 465 км/год;
- наявності постійного двостороннього радіотелефонного зв'язку з відповідним органом ОПР під час польотів у повітряному просторі класів *A, B, C, D, E, F i G*;
- наявності працюючого приймача-відповідача *SSR* режиму *A/C* під час польотів у повітряному просторі класів *A, B, C, D* та *E*;
- подачі плану польоту (*FPL*) до відповідних органів ОПР;
- наявності відповідного навігаційного обладнання ПК, потрібного для виконання польоту за ППП;
- виконання польотів у повітряному просторі класу *G* – вище від ешелонупольоту 5950 м (*FL 195*).

2.2. Польоти за ППП виконуються на заданих ешелонах (висотах) відповідно до правил вертикального та горизонтального ешелонування з дотриманням заданих режимів польоту та за встановленими маршрутами ОПР.

Зміна рівня польоту здійснюється з дозволу органу ОПР, за винятком випадків створення загрози безпеці польотів, де командиру ПК надається право самостійно змінювати рівень польоту з негайним повідомленням про це відповідному органу ОПР.

2.3. Горизонтальні польоти на крейсерських режимах за ППП у повітряному просторі ОПР класу *E* виконуються на абсолютних висотах відносно прогнозованого тиску *QNH* відповідно до магнітного шляхового кута, якщо напрямки маршрутів ОПР:

- від 0 до 179° (включно): 1500 м (5000 футів), 2150 м (7000 футів), 2750 м (9000 футів);

– від 180 до 359° (включно): 1850 м (6000 футів), 2450 м (8000 футів), 3050 м (10 000 футів).

2.4. Екіпаж, виконуючи політ за ППП, зобов'язаний постійно спостерігати за повітряною і метеорологічною ситуацією візуально та з використанням бортового радіотехнічного обладнання.

2.5. За винятком випадків виконання зльотів та посадок польоти за ППП виконуються на рівнях польоту, не нижчих від мінімальної абсолютної висоти польоту, або якщо таку мінімальну абсолютної висоту польоту не встановлено:

- у пагористій або гірській місцевості на рівні, що перевищує більше ніжна 600 м (2000 футів) найвищу перешкоду, розташовану в межах 8 км від розрахункового місцеперебування ПК;
- у будь-яких інших випадках – на рівні, що перевищує більше ніж на 300 м (1000 футів) найвищу перешкоду, розташовану в межах 8 км від розрахункового місцеперебування ПК.

2.6. Командир ПК, який вирішив перейти від польоту за ППП до польоту за ПВП, повідомляє відповідний орган диспетчерського обслуговування про припинення польоту за ППП і про зміни, що вносяться до поточного плану польоту.

2.7. У разі, якщо ПК, що виконує політ за ППП, перебуває у *VMS* або стикається з такими умовами, він не припиняє польоту за ППП, якщо не передбачається, що впродовж достатнього проміжку часу політ

виконуватиметься у стійких візуальних метеорологічних умовах і командир ПК не має наміру виконувати політ за ПВП.

2.8. Горизонтальний політ за ППП у повітряному просторі класу *G*, якщо він установлений вище від ешелону польоту 5950 м (*FL 195*), виконується відповідно до лінії шляху на крейсерському рівні (ешелоні) згідно з таблицею крейсерських рівнів.

2.9. У разі польотів за ППП у повітряному просторі класу *G*, якщо він установлений вище від ешелону польоту 5950 м (*FL 195*), з боку екіпажу ПК

здійснюється постійне прослуховування робочої частоти відповідного органу диспетчерського обслуговування, який забезпечує польотно-інформаційне обслуговування.

2.10. Виконуючи політ за ППП, командир відповідає за таке:

– дотримування схеми виходу з району аеродрому, заданого ешелону (висоти) і маршруту польоту, схеми зниження і заходження на посадку, заданих траєкторій і параметрів польоту;

– точність і своєчасність надання інформації про фактичне місцеперебування ПК, висоту і умови польоту;

– точне і своєчасне виконання диспетчерських дозволів під час польотів у

повітряному просторі класів *A, B, C, D i E*;

- своєчасне надання *FPL* органам ОПР;
- наявність відповідного навігаційного та іншого обладнання ПК, потрібного для виконання польоту в контролюваному повітряному просторі;
- прийняті рішення про виконання зльоту чи посадки за фактичних метеорологічних умов, стану ЗПС та за інших відомих йому чинників, що впливають на безпеку польотів;
- урахування температурної та барометричної поправок відповідно до розділу 3 частини 6 тому 1 документа *Doc 8168 ICAO*.

2.11. У разі польотів за ППП відповідні органи ОПР відповідають за таке:

- правильне призначення безпечної рівня польоту відповідно до польотів повітряному просторі класів *A, B, C, D i E*;
- забезпечення встановлених інтервалів ешелонування під час польотів ПКу повітряному просторі класів *A, B, C*;
- забезпечення встановлених інтервалів ешелонування між ПК, що виконують політ за ППП, та за інформацію про рух ПК, що виконують політ за ПВП у повітряному просторі класу *D*;
- забезпечення встановлених інтервалів ешелонування між ПК, що виконують політ за ППП у повітряному просторі класу *E*;
- забезпечення польотно-інформаційного обслуговування;
- забезпечення аварійного обслуговування ПК, які у свою чергу, забезпечуються диспетчерським обслуговуванням або які надали план польоту, або про які відомо чи передбачається, що вони є об'єктом незаконного втручання;
- обґрунтованість переданих екіпажам ПК диспетчерських дозволів.

3. Класифікація повітряних кораблів

Льотно-технічні характеристики ПК безпосередньо впливають на визначення повітряного простору та видимості, що потрібно для виконання різних маневрів, пов'язаних із заходом на посадку за приладами. Найбільш значущий елемент характеристик – швидкість. Тому для забезпечення стандартної основи для співвідношення маневреності ПК з конкретними схемами заходу на посадку за приладами встановлено п'ять категорій типових ПК за швидкістю, що перевищує в 1,3 разу швидкість звалювання в посадковій конфігурації за максимальної сертифікованої посадкової маси.

Категорія A – менше 169 км/год (91 вузол) *IAS*.

Категорія B – 169 км/год (91 вузол) або більше, але менше 224 км/год (121 вузол) *IAS*.

Категорія C – 224 км/год (121 вузол) або більше, але менше

261 км/год (141 вузол) *IAS*.

Категорія D – 261 км/год (141 вузол) або більше, але менше 307 км/год (166 вузлів) *IAS*.

Категорія E – 307 км/год (166 вузлів) або більше, але менше 391 км/год (211 вузлів) *IAS*.

Для кожної категорії ПК визначено певний діапазон еволютивних швидкостей для використання під час розрахунків повітряного простору та запасу висоти над перешкодами дляожної схеми.

На схемі заходу на посадку за приладами вказуються окрім категорії ПК, для яких затверджено цю схему. Зазвичай, схеми будують з таким розрахунком, щоб забезпечити захисний повітряний простір і запас висоти над перешкодами для ПК до категорії *D* включно. Однак там, де вимоги, пропоновані до повітряного простору, мають характер загрози безпеці, використання схем може обмежуватися більш низькими швидкісними категоріями. В інших випадках на схемі може бути вказана максимальна приладова швидкість (*IAS*) для конкретної ділянки без посилання на категорію ПК. У кожному разі важливо, щоб пілоти дотримувалися схем і керувалися інформацією, що зазначена на картах польоту за приладами, і витримували відповідні льотно-технічні параметри, зазначені в табл. ДЗ.1 і ДЗ.2, якщо ПК перебуває в зонах, побудованих для забезпечення запасу висоти над перешкодами.

Класифікація повітряних кораблів залежно від дальності польоту:

- магістральні далекі – 6000 км і більше;
- магістральні середні – 2500 – 6000 км;
- магістральні близкі – 1000 – 2500 км;
- літаки місцевих повітряних ліній – до 1000 км.

Класифікація повітряних кораблів залежно від турбулентності в сліді.

Для опису впливу обертових мас повітря, що утворюються за закінцівками крил важких реактивних ПК, використовують термін «турбулентність у

сліді» замість терміна «супутний вихор», що описує характер цих повітряних мас. Докладну інформацію про характеристики супутніх вихрів і їх вплив на ПК наведено в розділі 5 частини II Посібника із планування обслуговування повітряного руху.

Мінімуми ешелонування за наявності турбулентності в сліді ґрунтуються на поділі типів ПК на три категорії відповідно до максимальної сертифікованої злітної маси:

- 1) *важкі (H)* – усі типи ПК масою 136000 кг або більше;
- 2) *середні (M)* – типи ПК масою менше 136000 кг, але більше 7000 кг;
- 3) *легкі (L)* – типи ПК масою 7000 кг або менше.

У режимі висіння або руління по повітря вертолітоти повинні перебувати на значній відстані від легких ПК.

Примітка. Під час виконання польоту вертолітоти утворюють вихорі, і є дані про те, що з розрахунку на кожний кілограм загальної маси утворені ними вихори більш інтенсивні, ніж їх утворюють ПК з нерухомим крилом.

4. Визначення позицій між повітряними кораблями під час зльоту і заходження на посадку

Пропускна здатність диспетчерської зони залежить від найбільш «вузької» зони, якою є ЗПС, а її пропускна здатність залежить від таких основних чинників:

- характеристик елементів льотного поля;
- метеорологічних;
- застосовуваних посадкових систем;
- льотно-технічних характеристик ПК;
- установлених норм поздовжнього ешелонування;
- організації руху ПК у диспетчерській зоні.

Повітряний корабель, що вилітає, ешелонується відносно попереднього ПК, який вилітає або прибуває, якщо ці ПК використовують одну й ту саму ЗПС таким чином, щоб він не починав розбіг для зльоту доти, доки попередній ПК, що приземлився, не звільнить ЗПС або поки інший ПК, що злетів, не перетне кінець ЗПС або не виконає розворот щодо запобігання конфліктній ситуації. За наявності можливості визначення відстані за відповідними наземними орієнтирами ПК може починати розбіг, якщо інший ПК відрівався від землі і між ними існує мінімальна відстань (рис. Д4.1):

- *ВАЖКИЙ* за *ВАЖКИМ* – 8 км;
- *СЕРЕДНІЙ* за *ВАЖКИМ* та *ЛЕГКИЙ* за *СЕРЕДНИМ* – 10 км;
- *ЛЕГКИЙ* за *ВАЖКИМ* – 12 км, в усіх інших випадках – 6 км,

Сегмент заходження на посадку та наетапі вильоту (у межах *CTR*)

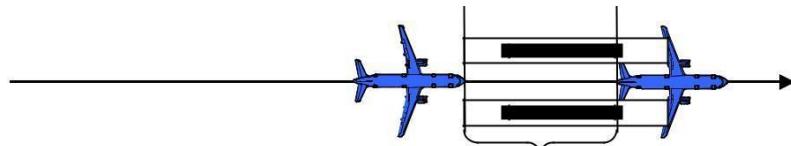


Рис. 1 Ешелонування ПК, що вилітають та прибувають

Наведені вище інтервали між ПК використовуються під час радіолокаційного ешелонування.

Підставою для видачі дозволу на вирулювання ПК із попереднього на виконавчий старт є розрахований для певного аеродрому безпечний інтервал

між ПК, що вилітає, і ПК, що заходить на посадку.

Повітряний корабель, що вилітає, повинен почати зліт до прольоту ПК, що заходить на посадку, до відстані 4 км від торця ЗПС. Дозвіл на посадку диспетчер дає до відстані 1000 м від торця, після звільнення ЗПС ПК, що вилітів.

Робочі інструкції диспетчерів АДВ передбачають наявність на робочих місцях довідкових матеріалів, розрахованих лінійних значень позицій ПК, що гарантують безпечні інтервали для їх послідовного зльоту і посадки.

Розрахунок лінійних значень позицій ПК повинен визначатися з врахуванням вищепереданих вимог.

На практиці, як було прийнято раніше, час зайнятості ЗПС визначався методом хронометражу (виміру) окремих етапів руху ПК під час їх зльоту і посадки. Для більшої об'єктивності звичайно хронометраж проводили в період максимальної інтенсивності польотів на аеродромі. Однак не завжди є можливість спрогнозувати період максимальної інтенсивності польотів і провести необхідний хронометраж. Тому вирішити поставлене завдання з урахуванням різних зовнішніх факторів, що у комплексі можуть впливати на час зайнятості ЗПС, можна тільки аналітично. У реальній обстановці ймовірність їх одночасного прояву незначна.

Під час використання ЗПС застосовують такі види черговості ПК, що вилітають і виконують посадку:

- 1) ПК, що вилітають один за одним;
- 2) ПК, що прибувають один за одним;
- 3) ПК, що прибуває, та ПК, що вилітає;
- 4) ПК, що вилітає, та ПК, що прибуває.

Найбільш складною технологічною процедурою під час використання ЗПС є **«ПОСАДКА ЗА ЗЛЬОТОМ»**, оскільки у разі процедур «ЗЛІТ ЗА ЗЛЬОТОМ» і

«ЗЛІТ ЗА ПОСАДКОЮ» диспетчер АДВ може затримати ПК, що вилітає, на будь-який необхідний час. Під час виконання процедури «ПОСАДКА ЗА ПОСАДКОЮ» інтервал між ПК забезпечує диспетчер підходу, а диспетчери АДВ не можуть його регулювати.