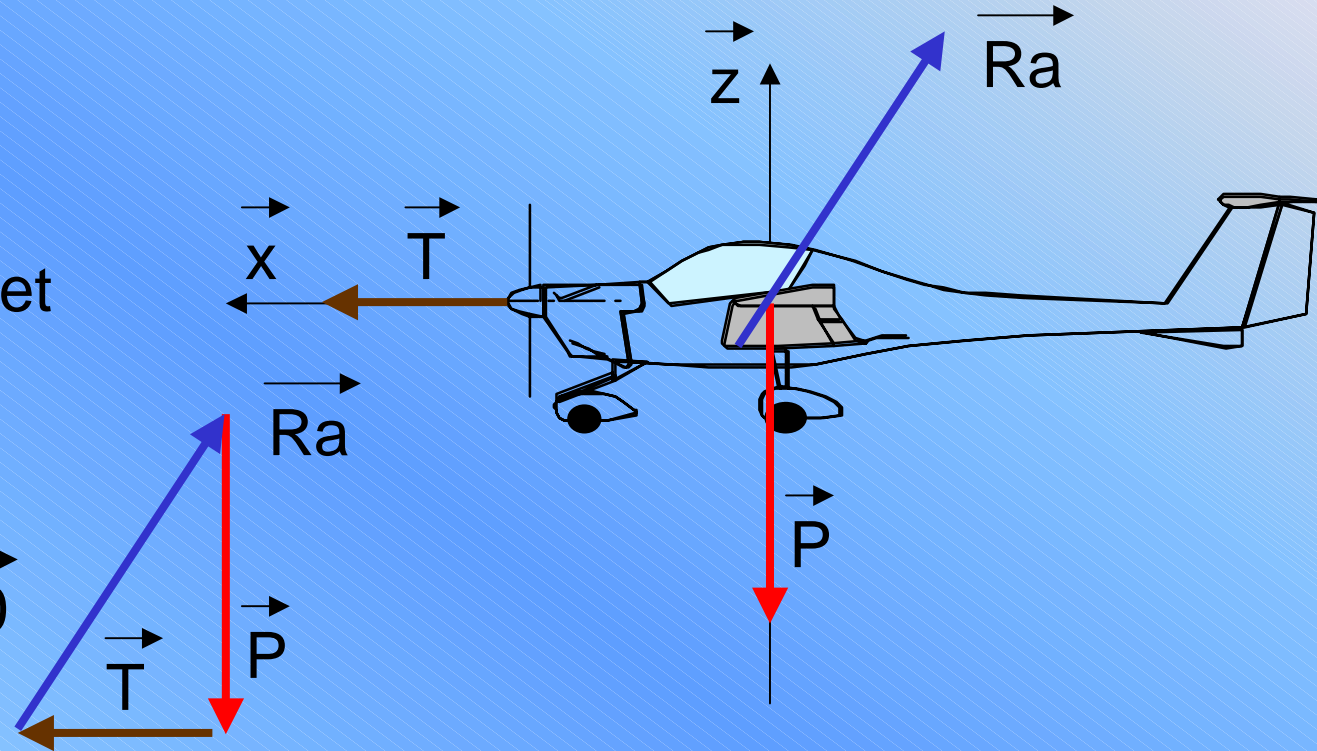


Équations d'équilibre : Vol Horizontal

→ \vec{T} ; \vec{P} ; \vec{R}_a
coplanaires et
concourants

→ $\vec{T} + \vec{P} + \vec{R}_a = 0$



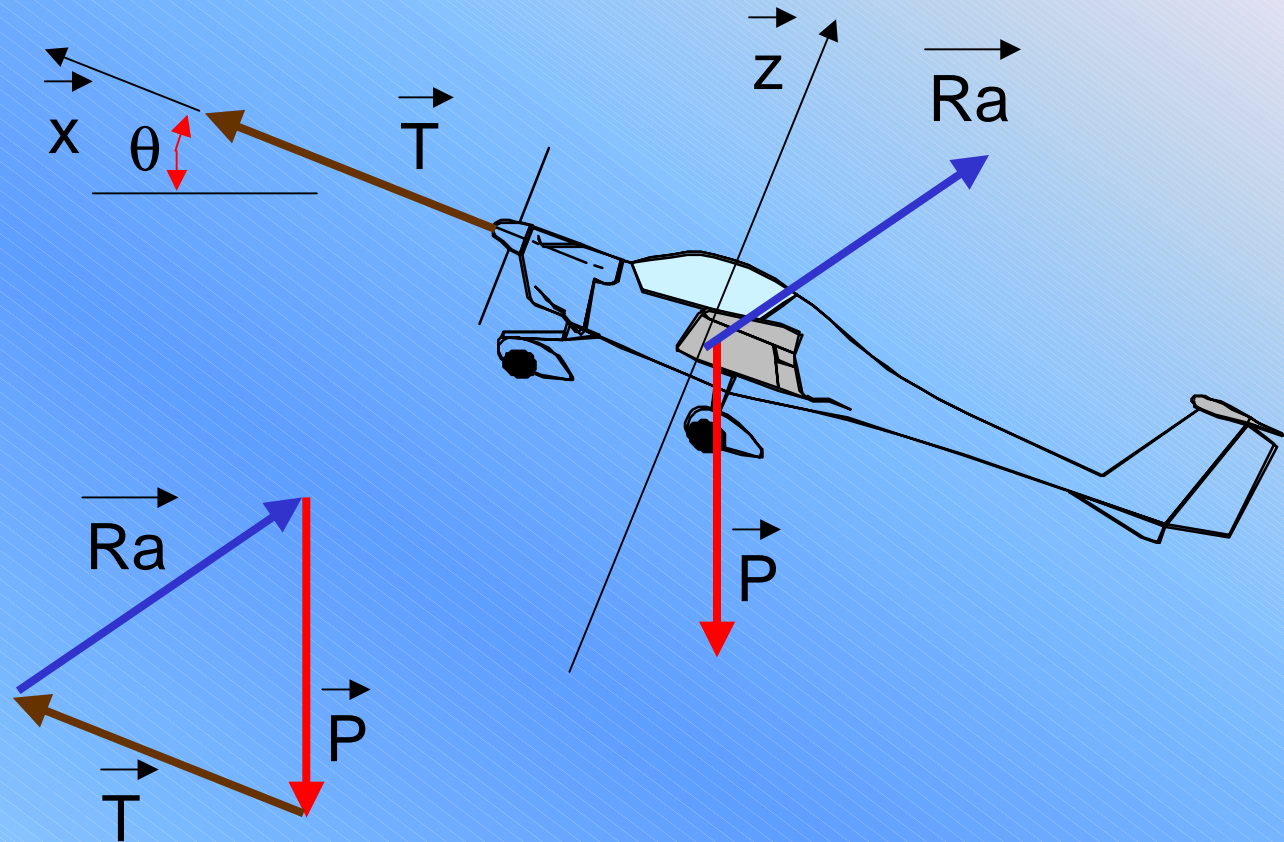
Donc :

$$\begin{array}{l} \vec{x} \quad T + R_x = 0 \\ \vec{z} \quad P + R_z = 0 \end{array}$$

Équations d'équilibre : Vol en Montée

→ \vec{T} ; \vec{P} ; \vec{Ra}
coplanaires et
concourants

→ $\vec{T} + \vec{P} + \vec{Ra} = 0$



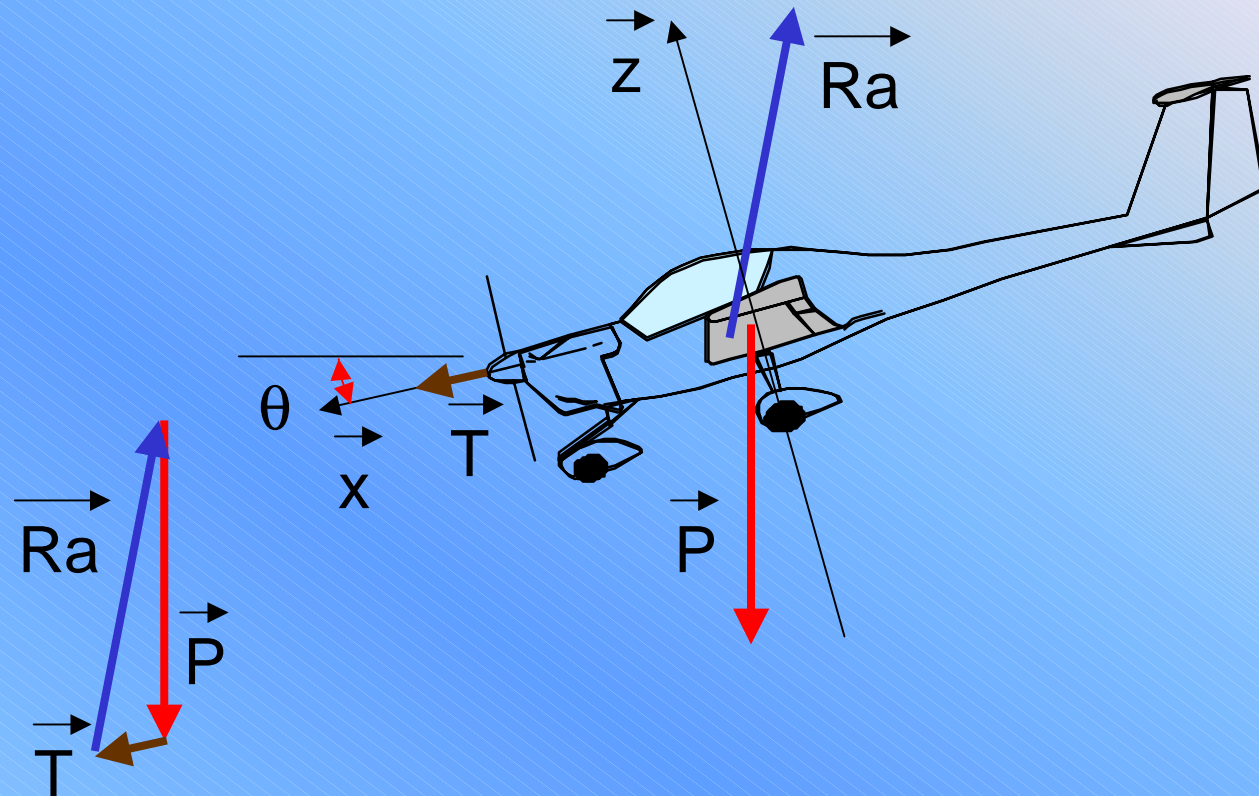
Donc :

$$\begin{aligned} \rightarrow x \quad T + R_x + P \cdot \sin\theta &= 0 \\ \rightarrow z \quad P \cdot \sin\theta + R_z &= 0 \end{aligned}$$

Équations d'équilibre : Vol en Descente

→ \vec{T} ; \vec{P} ; \vec{R}_a
coplanaires et
concourants

→ $\vec{T} + \vec{P} + \vec{R}_a = 0$



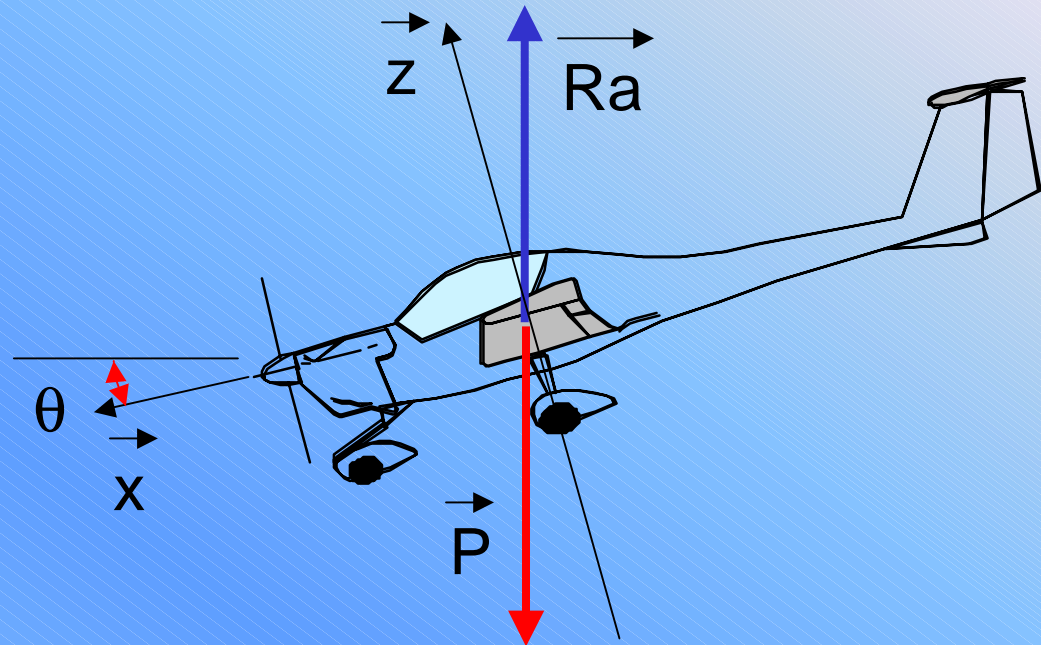
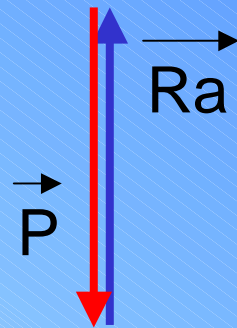
Donc :

$$\begin{aligned} \rightarrow x \quad T + R_x + P \cdot \sin\theta &= 0 \\ \rightarrow z \quad P \cdot \sin\theta + R_z &= 0 \end{aligned}$$

Équations d'équilibre : Descente en plané

→ \vec{P} ; \vec{R}_a
égaux et
opposés

→ $\vec{P} + \vec{R}_a = 0$



Donc :

$$\vec{x} \quad R_x + P \cdot \sin\theta = 0$$

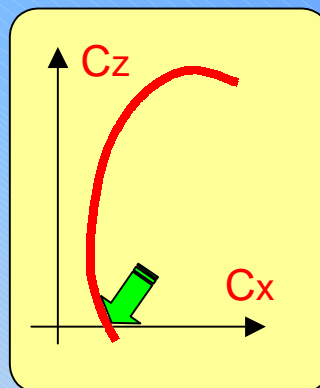
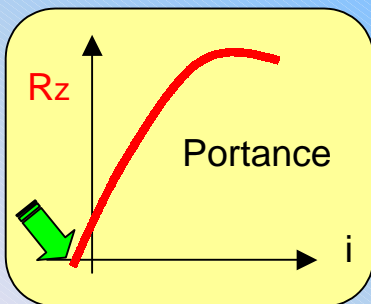
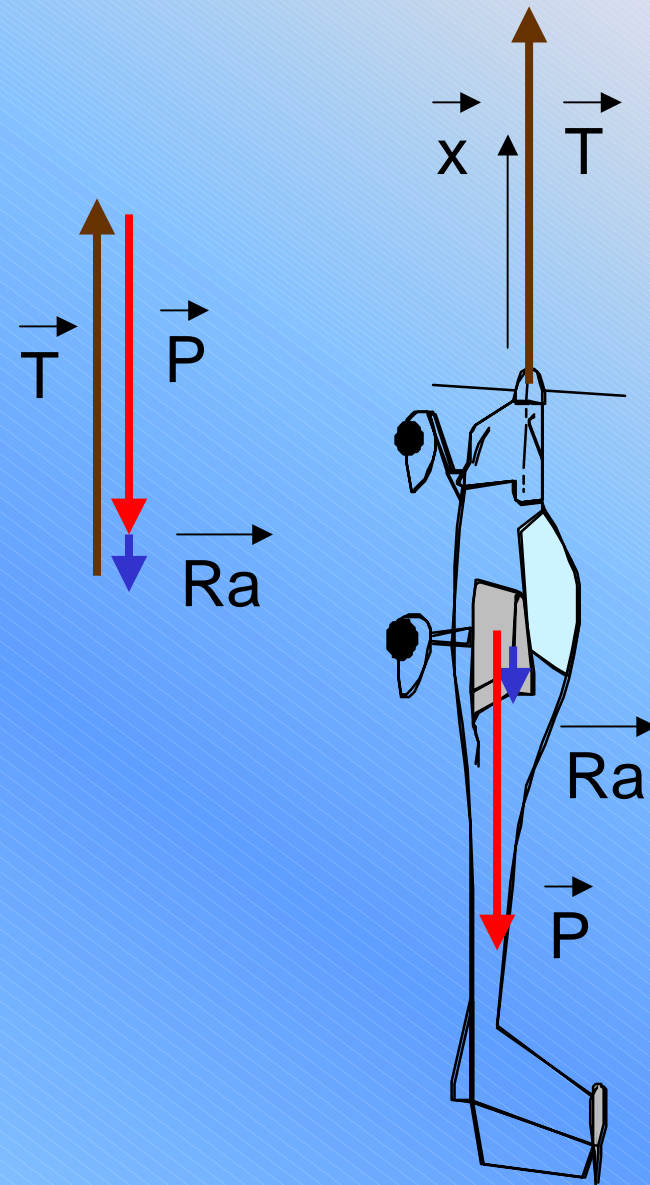
$$\vec{z} \quad P \cdot \sin\theta + R_z = 0$$

Équations d'équilibre : Montée verticale

$\vec{T}; \vec{P}; \vec{R}_a$ $\vec{T} + \vec{P} + \vec{R}_a = \vec{0}$
 Coplanaires,
 concourants, coaxiaux

Donc :

$$\begin{array}{l}
 \vec{x} \quad T + R_x + P = 0 \\
 \vec{z} \quad R_z = 0
 \end{array}$$



Équations d'équilibre : Descente verticale

$\vec{T}; \vec{P}; \vec{Ra}$
 $\vec{T} + \vec{P} + \vec{Ra} = 0$

Coplanaires,
concourants, coaxiaux

Donc :

$$\begin{aligned} \vec{x} \quad T + Rx + P &= 0 \\ \vec{z} \quad Rz &= 0 \end{aligned}$$

