Fabricant		Matricule d'immatriculation	EAPR-GS-7617/12	•
		Localité	Schruns	
Туре	SuSi S	Bad Grönenbach:	17.08.12	İ



EAPR e.V - Marktstr. 11 - D-87730 Bad Grönenbach - Germany

	Minimum poids en vol	Maximum poids en vol		
Date d'essai	16.07.12	24.06.12		
Pilote d'essai	Hannes Tschofen	Anselm Rauh		
Harnais	Academy light Equipment	EAPR Testequipment		
Poids décollage	80 kg	110 kg		

Classification	Α
----------------	---



Test critères		41106		Évaluation	41085		Évaluation
1. Gonflage/décollage - 4.1.1							
Comportement en élévation		doux, progressif et re	égulier	Α	doux, progre	ssif et régulier	Α
Technique de décollage spéciale requise		Non		А	Non		А
2. Atterrissage - 4.1.2							
Technique de décollage spéciale requise		Non		А	Non		А
3. Vitesses en vol droit - 4.1.3							
Vitesse bras hauts supérieure à 30 km/h		Oui		А	Oui		Α
Plage de vitesse aux commandes supérieure à 10	km/h	Oui		Α	Oui		Α
Vitesse minimum		inférieure à 25 km/h		Α	inférieure à 2	5 km/h	Α
4. Débattement/effort aux commandes - 4.1.4							
Évaluation, poids maximum en vol jusqu'à 80kg				-			-
Évaluation, poids maximum en vol de 80kg à 100k	g	croissant	> 60cm	А			-
Évaluation, poids maximum en vol supérieur à 100	)kg			-	croissant	>65 cm	А
5. Stabilité en tangage en sortie de vol accélére	é - 4.1.5						
Angle d'abattée en sortie		abattée inférieure à 3	30°	А	abattée inféri	А	
Fermeture effective		Non		Α	Non		Α
6. Stabilité en tangage lors d'une action aux co	mmandes	en vol accéléré - 4.1.	6				
Fermeture effective		Non		Α	Non		Α
7. Stabilité et amortissement du roulis - 4.1.7							
Oscillations		amorties		Α	amorties		Α
8. Stabilité en virage modéré - 4.1.8							
Tendance au retour en vol droit		sortie spontanée		Α	sortie sponta	née	Α
9. Comportement lors d'une mise en virage en	360° enga	gé rapide - 4.1.9					•
Taux de chute après deux virages		jusqu'à 12 m/s		Α	12 m/s à 14 r	n/s	Α
10. Fermeture frontale symétrique - 4.1.10							
Entrée	- ee	bascule en arrière in	férieure à 45°	Α	bascule en a	rrière inférieure à 45°	Α
Sortie	pas accélérée	spontanée, inférieure	eà3s	А	spontanée, ir	nférieure à 3 s	Α
Angle d'abattée en sortie	s ac	0° - 30° ma	ntien de la trajectoire	Α	0° - 30°	maintien de la trajectoire	Α
Cascade effective	ьа	Non		А	Non	-	Α
Entrée		bascule en arrière in	Α	bascule en arrière inférieure à 45° A			
Sortie	accéléré	spontanée, inférieure	А	spontanée, ir	nférieure à 3 s	Α	
Angle d'abattée en sortie	acc	0° - 30° ma	Α	0° - 30°	maintien de la trajectoire	Α	
Cascade effective		Non		Α	Non		Α
11. Sortie de phase parachutale - 4.1.11							

Flight Test-Report Stand - 08.04.2010 Seite 1

Section	Phase parachutale accomplie		Oui		1		Oui			
April   Apri	Phase parachutale accomplie		Oui							
Consideration   Consideratio			•		А				А	
Control or processor and upwards and control or contr	<u> </u>							à 45°		
13. State of pessage aux grantes arginer discolorers - 14.12				ctoire interieur	a 45°			trajectoire interieur	a 45°	
Section of mathematical content of the content of		dence - 4.				- / (				- / (
Section of mathematical content of the content of	Sortie		spontanée inférieure	à3s		Α	spontanée infér	ieure à 3 s		Α
Some critations contents   10 - 30 - 30 - 30 - 30 - 30 - 30 - 30 -						*				
A		4.1.13	14011				14011			
Promotion   Prom			0° - 30°		1	Α	0° - 30°		1	Α
Institution of a support of the su						Α	•	9		Α
Improvement										
Component of tragection aware regionformerol   Component of the designation of the component of the compon			s			part des suspentes	5			
Composition and augocidement   Composition and augocidement (act de transcriber   A regorifement sportane   A regorifement (act de transcriber   A regorifeme	14. Fermeture asymétrique - 4.1.14									
Non-	Changement de trajectoire avant regonflement	nre	< 90° abatté		0° - 15°	Α	< 90°		0° - 15°	Α
Non-	Comportement au regonflement	iléré, rmet	regonflement spontané		Α	regonflement spontané			Α	
Non-	Changement total de trajectoire	acce % fe	Non Non			A	inférieure à 360°			Α
Non-	Fermeture effective du côté opposé	pas x 50				Non				
Comportment de trajectoire avoir regordinement Comportment de trajectoire avoir regordinement Comportment de cross exposes Trivital effectif Comportment de trajectoire avoir regordinement Comportment de cross exposes Trivital effectif Comportment de trajectoire avoir regordinement Comportment de trajectoire avoir regordinement Comportment de cross exposes Trivital effectif Comportment de cross expo		ma					-			
Comportement surgent/memory   Comportement regular template in support   Comportement surgent regular template   Comportement surgent surgen			1	io ou mulie comprie				abattée ou roulis comorie		
Conceinement du regorifement   2		ré, reture	< 90	entre	15° - 45°			entre	15° - 45°	
Conceinement du regorifement   2		célé fern		ne				ontanė		Α
Conceinement du regorifement   2		s ac '5%								
Conceinement du regorifement   2		pa ax 7								
Comportement are regoritement Changement total de trajectoire Changement total de trajectoire Changement de tale de trajectoire Changement de trajectoire avent regoritement Changement total de risjectoire avent respectation Changement total de risjectoire avent respectation Changement total de risjectoire avent respectation Changement de trajectoire avent respectation Changement de trajectorie avent respectation Changement de trajectorie avent respect		Ε								
Tivist effective  Changement de trajectoire avant regonifement Changement de trajectoire avant regonifement Changement tod it de trajectoire avant regonifement Changement tod it brajectoire avant regonifement Changement tod de trajectoire Tivist effective  Changement tod de trajectoire avant regonifement Changement tod de trajectoire Tivist effective  Changement tod de trajectorie avant regonifement Changement tod de trajectorie avant regonifement spontané Invier affectir Changement tod de trajectorie avant regonifement Changement tod de trajectorie avant femeture a 360° Non	Changement de trajectoire avant regonflement	ē	< 90° abatté		0° - 15°	А	< 90°		15° - 45°	A
Tivist effective  Changement de trajectoire avant regonifement Changement de trajectoire avant regonifement Changement tod it de trajectoire avant regonifement Changement tod it brajectoire avant regonifement Changement tod de trajectoire Tivist effective  Changement tod de trajectoire avant regonifement Changement tod de trajectoire Tivist effective  Changement tod de trajectorie avant regonifement Changement tod de trajectorie avant regonifement spontané Invier affectir Changement tod de trajectorie avant regonifement Changement tod de trajectorie avant femeture a 360° Non	Comportement au regonflement	iré, ermetu	regonflement spontar	né		A	regonflement sp	ontané		Α
Tivist effective  Changement de trajectoire avant regonifement Changement de trajectoire avant regonifement Changement tod it de trajectoire avant regonifement Changement tod it brajectoire avant regonifement Changement tod de trajectoire Tivist effective  Changement tod de trajectoire avant regonifement Changement tod de trajectoire Tivist effective  Changement tod de trajectorie avant regonifement Changement tod de trajectorie avant regonifement spontané Invier affectir Changement tod de trajectorie avant regonifement Changement tod de trajectorie avant femeture a 360° Non	Changement total de trajectoire	célé % fe	inférieure à 360°			Α	inférieure à 360°			Α
Non		× ac				Α	Non		Α	
Changement de trajectoire avant regonflement Comportement au regonflement Comportement au regonflement Changement de trajectoire avant regonflement Changement de trajectoire value Changement		ma								
Comportement au regorifement   Page		Ð	1		15° - 45°				15° - 45°	
Twist effectif Capacide effective Son's A Non A	Comportement au regonflement	ré, rmetu	regonflement spontar			A	regonflement sp			A
Twist effectif Capacide effective Son's A Non A	Changement total de trajectoire	célé % fe	inférieure à 360°			Α	inférieure à 360°			Α
Cascade effective   Non   A No		ac < 75'								
15. Contrôle de trajectoire avec fermeture asymétrique maintenue - 4.1.15 Capacité à voler droit Oui A Oui A Oui A Oui A A A Oui A Oui A Oui A A Oui A A Oui A		ma								
Capacité à voler droit   Oui		étrique m				A	INON			A
Viage à 180° en 10 s, du côté opposé à la fermeture  Oui  A  Oui  A  Oui  A  Pourcentage de commande entre le virage et le départ en ville ou en décrochaige de commande entre le virage et le départ en ville ou en décrochaige.  Ville effective  Non  A  Non  A  Non  A  Non  A  Non  A  Non  A  18. Sortie d'une ville développée - 4.1.18  Angle de foatien en virile a prés relachement des commandes se defective  Non  A  Sortie d'une ville développée - 4.1.18  Angle de foatien en virile a prés relachement des commandes  Comportement avant relâchement  A  Sortie d'une relâchement  A  Sortie de trajectoire avant relâchement  A  Sortie  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A		etrique in			1	A	Oui			A
Pourcentage de commande entre le virage et le départ en ville ou en décrochage  Supérieur à 50 % du débattement aux commandes symétrique  Supérieur à 50 % du débattement aux commandes symétrique  Non A Non A Non A  17. Essai de tendance à la vrille bras hauts - 4.1.16  17. Essai de tendance à la vrille àbasse vitesse - 4.1.17  Ville effective Non A Non A Non A  18. Sortie d'une vrille qu'es relâchement des commandes Substance de l'avrille prés relâchement des commandes Substance de l'avrille prés relâchement des commandes Substance de l'avrille en moins de 90° A Sort de la vrille de la vrille en moins de 90° A Sort de la vrille de la		ıre								
vrille ou en décrochage symétrique symétriqu	•							du débattement a	uv commandes	7.
Vrille effective Non A Non A Non A  17. Essal de tendance à la vrille à basse vitesse - 4.1.17  Vrille effective Non A Non A Non A  18. Sorti de func vrille développée - 4.1.18  Angle de rotation en vrille après relâchement des commandes Cascade effective Non A Non A Non A  19. Décrochage aux B - 4.1.19  Changement de trajectoire avant relâchement changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 3° A changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 3° A changement de l'accider d'entrée commandes spécifiques A comportement aux grandes oreilles maintenues dès le rollection de l'accider aux grandes oreilles maintenu	vrille ou en décrochage symé			departement a	dux commandes	A		du depattement a	ux commandes	A
17. Essal de tendance à la vrille à basse vitesse - 4.1.17 Ville effective Non A Non A Non A Non A Non A Service d'une vrille développée - 4.1.8 Angle de rotation en vrille après relâchement des commandes Cascade effective Non A Non A Non A 19. Décrochage aux B - 4.1.19 Changement de trajectoire avant relâchement Changement de trajectoire inférieur à 45° A Changement de trajectoire inférieur à 45° A Comportement avant relâchement Maintien de stabilité avec envergure droite A maintien de stabilité avec envergure droite A Mon A Non A Non A 19. Décrochage aux B - 4.1.19 Comportement avant relâchement Maintien de stabilité avec envergure droite A Mon A Non A Non A Non A Non A Non A Non A A Non Non A Non A Non A Non Non Non A Non			Non		1	Δ	Non			Δ
Ville effective         Non         A         Non         A           18. Sortie d'une vrille développée - 4.1.18         - 4.1.18         - 4.1.18         - 5.0.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.		- 4.1.17	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1							
18. Sortie d'une vrille développée - 4.1.18 Angle de rotation en ville après relâchement des commandes commandes volte la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A sort de la vrille en moins de 90° A Non  19. Décrochage aux B - 4.1.19 Changement de trajectoire avant relâchement Changement de trajectoire inférieur à 45° A			Non			A	Non			Α
commandes Soft de la Vrille en moins de 90° A Soft de la Vrille en moins de 90° A Cascade effective Non A Cascade effective avant relâchement Changement de trajectoire inférieur à 45° A maintien de stabilité avec envergure droite A maintien de stabilité avec envergure droite A Mon A Non	18. Sortie d'une vrille développée - 4.1.18									
Cascade effective Non A Non A Non A Non A Non A Non A 19. Décrochage aux B - 4.1.19  Changement de trajectoire avant relâchement changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 45° A comportement avant relâchement maintien de stabilité avec envergure droite A maintien de stabilité avec envergure droite A sortie spontanée, inférieure à 3 s A Non A N			sort de la vrille en mo	oins de 90°		Α	sort de la vrille e	n moins de 90°		Α
19. Décrochage aux B - 4.1.19 Changement de trajectoire avant relâchement changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 45° A changement de trajectoire inférieur à 45° A comportement avant relâchement maintien de stabilité avec envergure droite A maintien de stabilité avec envergure droite A sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A Non A										
Comportement avant relâchement maintien de stabilité avec envergure droite A maintien de stabilité avec envergure droite A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée spécifiques A commandes spécifiques A commandes spécifiques A spontanée spontanée, inférieure à 3 s A spontanée spécifiques A commandes spécifiques A commandes spécifiques A spontanée d'entrée commandes spécifiques A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, infér										
Sortie spontanée, inférieure à 3 s A Pagle d'abattée en sortie O° - 30° A Non Non Non A Non	Changement de trajectoire avant relâchement		changement de trajec	ctoire inférieur	à 45°	Α	changement de	trajectoire inférieur	à 45°	А
Angle d'abattée en sortie  O° - 30°  Non  A  Non  A  Non  A  20. Grandes oreilles - 4.1.20  Procédure d'entrée  commandes spécifiques  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A  A	Comportement avant relâchement		maintien de stabilité avec envergure droite			А	maintien de stabilité avec envergure droite			Α
Cascade effective Non A Non A Non A Non A 20. Grandes oreilles - 4.1.20  Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A vol stable A vol stable A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A o° bis 30° A 21. Grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21  Procédure d'entrée commandes spécifiques A comportement pendant les grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21  Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A angle d'abattée en sortie O° - 30° A 0° bis 30° A Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur vol stable A vol stable A vol stable A			,			Α				A
Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A commandes spécifiques A commandes spécifiques A vol stable A vol stable A spontanée, inférieure à 3 s A commandes spécifiques A comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, in	-						1 11			
Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A Comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A Angle d'abattée en sortie 0°-30° A 0° bis 30° A  21. Grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21  Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A Comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A Angle d'abattée en sortie 0°-30° A 0° bis 30° A  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur			. 1011			K	.1011			
Comportement pendant les grandes oreilles vol stable spontanée, inférieure à 3 s A o° bis 30° A 21. Grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21  Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A commandes spécifiques A comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A spontanée, inférieure à 3 s A spon			commondos == f=#*	100		^	command '	oifiguos		^
Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A o° bis 30° A  Angle d'abattée en sortie 0° - 30° A 0° bis 30° A  21. Grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21  Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A  Comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A  Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A  Angle d'abattée en sortie 0° - 30° A 0° bis 30° A  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur vol stable A			i i			· · ·				
Angle d'abattée en sortie  21. Grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21  Procédure d'entrée  commandes spécifiques  A vol stable  A spontanée, inférieure à 3 s  A spontanée, inférieure à 3 s  Angle d'abattée en sortie  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur  vol stable  A vol stable  A vol stable  A vol stable  A spontanée, inférieure à 3 s	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·									
21. Grandes oreilles en vol accéléré - 4.1.21       Procédure d'entrée     commandes spécifiques     A commandes spécifiques     A       Comportement pendant les grandes oreilles     vol stable     A vol stable     A       Sortie     spontanée, inférieure à 3 s     A spontanée, inférieure à 3 s     A       Angle d'abattée en sortie     0° - 30°     A     0° bis 30°     A       Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur     vol stable     A     vol stable     A			•	inférieure à 3 s					Α	
Procédure d'entrée commandes spécifiques A commandes spécifiques A  Comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A  Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A  Angle d'abattée en sortie 0° - 30° A 0° bis 30° A  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur vol stable A	•		0° - 30°			Α	0° bis 30°			Α
Comportement pendant les grandes oreilles vol stable A vol stable A  Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A  Angle d'abattée en sortie 0° - 30° A 0° bis 30° A  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur vol stable A vol stable A										
Sortie spontanée, inférieure à 3 s A spontanée, inférieure à 3 s A  Angle d'abattée en sortie 0° - 30° A 0° bis 30° A  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur vol stable A vol stable A										
Angle d'abattée en sortie  O° - 30°  A 0° bis 30°  A  Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur  vol stable  A vol stable  A	· • •		vol stable							
Comportement aux grandes oreilles maintenues dès le relâchement de l'accélérateur vol stable A vol stable A				Α				Α		
relâchement de l'accélérateur	<u> </u>	<u></u>	0° - 30°			А	0° bis 30°			A
		es ie	vol stable			Α	vol stable			Α
		- 4.1.22								

Flight Test-Report Stand - 08.04.2010 Seite 2

Tendance au retour en vol droit	sortie spontanée	Α	sortie spontanée	Α
Angle de rotation pour retrouver le vol normal	inférieur à 720°, sortie spontanée	Α	inférieur à 720°, sortie spontanée	Α
23. Commandes de direction alternatives - 4.1.23		•		
Virage à 180° possible en 20 s	Oui	А	Oui	Α
Décrochage ou vrille effective	Non	А	Non	Α
24. Autre procédure et/ou configuration de vol déc	rite dans le manuel d'utilisation - 4.1.24			
Fonctionnement correct de la procédure		NA		NA
Procédure adaptée aux pilotes débutants		NA		NA
Cascade effective		NA		NA
25. Remarques du pilote d'essai				
			1	
Copyright Ralf Antz 2010		Ce rapport	est construit automatiquement et il a cours sar	is signature

Flight Test-Report Stand - 08.04.2010 Seite 3