Vy Calculated = dh \* Vx / L

FALSE

TRUE

n = |Vy| Real / |Vy| Calculated

n = |Vy| Calculated / |Vy| Real

|Vy| Real > |Vy| Calculated

Продолжаем движение

Vy = 0, Vx = const, <α = 0

Count += n

TRUE

FALSE

n = 0, count = 0

Пилоту выводится предупреждение о недопустимом значении Vy.

FALSE

TRUE

Если |Vy| > 15 м/с

Самолет поднимается до высоты заданной автопилотом. Vx меняется соответственно со сменой эшелона. α > 0

Vy < 0

Самолет снижается до высоты заданной автопилотом. Vx меняется соответственно со сменой эшелона. α < 0

Vy > 0

Какую вертикальную скорость он выбрал?

While timer <= max time

НЕТ

Пилот видит препятствие. Нажата ли стрелка?

ВХОД

Vy = 0, Vx = const, <α = 0