

1072. suite

3. équipements spécialement conçus pour la «production» d'équipements visés par la sous-Catégorie 1071.

Note :

Le paragraphe 1072.3. comprend ce qui suit :

- a. postes d'essai pour la mise au point de gyroscopes;
- b. postes d'équilibrage dynamique de gyroscopes;
- c. postes d'essai pour le rodage de moteurs d'entraînement de gyroscopes;
- d. postes d'évacuation et de remplissage de gyroscopes;
- e. dispositifs de centrifugation pour paliers de gyroscopes;
- f. postes d'alignement de l'axe d'accéléromètres.

1073. Matériaux

Néant.

1074. Logiciel

1. «logiciel» spécialement conçu ou modifié pour le «développement» ou la «production» des équipements visés par les sous-Catégories 1071. ou 1072.

2. «code source» pour l'«utilisation» de tout équipement inertiel de navigation, y compris les équipements à inertie non visés par les alinéas 1071.3. ou 1071.4., ou les systèmes de référence de cap et d'attitude (AHRS).

Note :

Le paragraphe 1074.2. ne vise pas les systèmes de référence de cap et d'attitude à cardan.

Note technique :

Les systèmes de référence de cap et d'attitude (AHRS) diffèrent généralement des systèmes inertiels de navigation car ils fournissent des informations relatives au cap et à l'attitude et ne fournissent habituellement pas d'informations ayant trait à l'accélération, la vitesse et la position associées aux systèmes de navigation à inertie.

3. autres «logiciels», comme suit :

- a. «logiciel» spécialement conçu ou modifié afin d'améliorer les performances opérationnelles ou de réduire l'erreur de navigation des systèmes jusqu'aux niveaux définis aux paragraphes 1071.3. ou 1071.4.;

- b. «code source» pour systèmes intégrés hybrides améliorant les performances opérationnelles ou réduisant l'erreur de navigation des systèmes jusqu'au niveau défini au paragraphe 1071.3., en combinant de façon continue des données inertielles avec l'une des données de navigation suivantes :

1. vitesse de radar Doppler;
2. données de référence de systèmes globaux de navigation par satellite (GPS ou GNSS); **ou**
3. données de terrain tirées de bases de données;

- c. «code source» pour systèmes aéro-électroniques ou de mission intégrés combinant des données de capteurs et employant des «systèmes experts»;

- d. «code source» pour le «développement» de l'un des systèmes suivants :

1. systèmes numériques de gestion de vol pour la «commande intégrale du vol»;
2. systèmes de commande intégrés de la propulsion et du vol;
3. systèmes de commande de vol électriques ou à fibres optiques;
4. «systèmes de commande active de vol» à tolérance de panne ou à auto-reconfiguration;
5. équipements de bord de goniométrie automatiques;
6. centrales aérodynamiques utilisant des mesures de prises statiques de peau; **ou**

7. visuels tête haute de type à trame ou visuels à trois dimensions;

- e. «logiciel» de conception assistée par ordinateur (CAO) spécialement conçu pour le «développement» de «systèmes de commande active de vol», de commandes de vol électriques ou à fibres optiques à plusieurs axes pour hélicoptères, de «systèmes anti-couple à commande de circulation ou de commande de direction à commande de circulation», dont la «technologie» est visée par les alinéas 1075.4.b, 1075.4.c.1 ou 1075.4.c.2.

1075. Technologie

1. «Technologie», au sens de la Note générale de technologie, pour le «développement» des équipements ou du «logiciel» visés par les sous-Catégories 1071., 1072. ou 1074.

2. «technologie», au sens de la Note générale de technologie, pour la «production» des équipements visés par les sous-Catégories 1071. ou 1072.

3. «technologie», au sens de la Note générale de technologie, pour la réparation, la révision ou la rénovation des équipements visés par les paragraphes 1071.1 à 1071.4.

Note :

Le paragraphe 1075.3. ne vise pas la «technologie» de maintenance directement liée à l'étalonnage, à la dépose et au remplacement d'unités interchangeables en ligne (UIL) et d'unités remplaçables en atelier (URA) endommagées ou inutilisables d'«aéronefs civils» telle que décrite par la maintenance de niveau I ou la maintenance de niveau II.

N.B.

Voir Notes techniques au paragraphe 1072

4. autres «technologies», comme suit :

- a. «technologie» pour le «développement» ou la «production» de :

1. équipements goniométriques automatiques de bord fonctionnant sur des fréquences supérieures à 5 MHz;
2. centrales aérodynamiques utilisant exclusivement des mesures de prises statiques de peau, c'est-à-dire qui éliminent la nécessité de capteurs aérodynamiques conventionnels;

3. visuels tête haute de type à trame ou visuels à trois dimensions pour «aéronefs»;

4. systèmes inertiels de navigation ou gyro-astro-compas contenant des accéléromètres ou des gyroscopes visés par les paragraphes 1071.1. ou 1071.2.;

5. actionneurs électriques (c.-à-d. actionneurs électromécaniques, électrohydrostatiques et ensemble d'actionneurs intégrés) spécialement conçus pour les «commandes de vol principales»;

6. «mosaïque de capteurs optiques de commande de vol» spécialement conçue pour la mise en service de «systèmes de commande active de vol»;

- b. «technologie» de «développement», comme suit, pour les «systèmes de commande active de vol» (y compris commande électrique ou à fibres optiques) :

1. conception de configuration pour l'interconnexion de plusieurs éléments de traitement microélectroniques (calculateurs embarqués) afin de réaliser le «traitement en temps réel» en vue de la mise en oeuvre des lois de commande;