

PS 1. FIGURA "M"

Il modello decolla dalla piazzola di partenza (H) e rimane in volo stazionario a 2 metri dal terreno. Il modello vola all'indietro e si ferma sopra la bandierina 1 (2). Il modello poi fa una piroetta di 180° in entrambe le direzioni. Il modello sale a 7 metri e si ferma. Poi il modello poi fa una piroetta di 180° in entrambe le direzioni e si ferma. Il modello scende a 45 ° e si ferma 2 m sopra la piazzola di partenza e si ferma. Il modello sale a 45 ° a 7 metri e si ferma sopra la bandierina 2 (1). Il modello poi fa una piroetta di 180° in entrambe le direzioni e si ferma. Il modello scende e si ferma a 2m. Il modello fa un'altra piroetta 180 ° in entrambe le direzioni e si ferma. Il modello vola all'indietro e si ferma sopra la piazzola di partenza. Il modello scende ed atterra sulla piazzola di partenza.

PS 2. SEMICERCHIO

Il modello decolla dalla piazzola di partenza (H) e rimane in volo stazionario a 2 metri dal terreno. Il modello vola indietro alla bandierina 1 (2) e si ferma. Il modello esegue quindi un semicerchio a raggio 5m sopra la bandierina 2 (1) e si ferma. Il modello vola all'indietro di 5m e si ferma sopra la piazzola di partenza. Il modello scende ed atterra sulla piazzola di partenza.

PS3. DIAMANTE

Il modello decolla dalla piazzola di partenza (H) e rimane in volo stazionario a 2 metri dal terreno. Il modello sale all'indietro 2,5 m in linea retta e si ferma sopra la bandierina 1 (2). Il modello esegue una piroetta di 180° in entrambe le direzioni e si ferma. Il modello sale di lato 2,5 m in linea retta e si ferma sopra la piazzola di partenza e si ferma. Il modello scende lateralmente 2,5 m in linea retta e si ferma sopra la bandierina 2 (1). Il modello esegue una piroetta di 180° in entrambe le direzioni e si ferma. Il modello scende 2,5 m in linea retta e si ferma sopra la piazzola di partenza. Il modello scende ed atterra sulla piazzola di partenza.

PS4. CUBANO 8

Il modello vola diritto e livellato per un minimo di 10 metri ed esegue un 5/8 di un looping diritto. Quando il modello è in discesa di 45 ° e in assetto rovescio esegue un mezzo tonneaux in qualsiasi direzione portandosi in volo diritto ed inizia $\frac{3}{4}$ di un looping diritto. Quando il modello è nuovamente in discesa di 45 ° ed in assetto rovescio esegue un secondo mezzo tonneaux in qualsiasi direzione e finisce il primo looping parziale in posizione diritta. Il modello vola per un minimo di 10m diritto e livellato e finisce la manovra.

PS5. RIPRESA IN ARRETRAMENTO

Il modello vola diritto e livellato per 10 metri ed entra in manovra portandosi in una salita verticale dopo aver oltrepassato la linea centrale. Dopo che il modello si è fermato esegue $\frac{1}{4}$ di flip ed accelera per portarsi in volo rettilineo all'indietro. Successivamente il modello esegue un altro $\frac{1}{4}$ di flip all'indietro in modo che il muso del modello si ferma rivolto verso il basso. Quindi il modello inizia una discesa verticale con un percorso a specchio rispetto all'inizio della manovra. Il modello continua per almeno 10 metri per finire la manovra.

PS6. COBRA

Il modello vola diritto e livellato per almeno 10 metri ed entra in manovra portandosi in una salita a 45 °. Dopo un minimo di 10 metri di volo dritto il modello esegue un flip stazionario all'indietro di 270 ° per entrare in una discesa di 45°. Alla stessa quota di inizio manovra il modello vola per un minimo di 10 metri diritto e livellato e finisce la manovra.

PS7. CANDELA

Il modello vola diritto e livellato per 10 metri ed entra in manovra portandosi in una salita verticale di almeno 10 metri. Il modello esegue un flip di 180° in avanti , la prima metà finchè il modello sale, la seconda durante la discesa. Il modello scende, per poi eseguire $\frac{1}{4}$ di looping per raggiungere la stessa quota di inizio manovra. Il modello vola per un minimo di 10m diritto e livellato e finisce la manovra.

Nota: il modello deve essere orizzontale nella parte superiore della manovra.

PS8. DOPPIO TONNEAUX

Il modello vola diritto e livellato per un minimo di 10 metri ed esegue un tonneaux completo in qualsiasi direzione seguito da un riconoscibile tratto rettilineo orizzontale. Successivamente il

modello esegue un tonneaux completo nella stessa direzione di quello precedente. Il modello vola per un minimo di 10 metri diritto e livellato e finisce la manovra.

PS9. LOOPING

Il modello vola diritto e livellato per un minimo di 10 metri. Il modello esegue un looping. Il modello vola per un minimo di 10 metri diritto e livellato e finisce la manovra.

PS 10. AUTOROTAZIONE

Il modello vola ad una altitudine minima di 20 m quindi il modello a motore spento inizia una discesa per atterrare. I criteri per la valutazione di questa manovra sono:

- Asse del rotore all'interno di 1 m cerchio: 10 punti
- Asse del rotore interno 3 cerchio metro: 7 punti
- Asse del rotore verso l'interno 10 m quadrato: 3 punti
- Asse del rotore verso l'esterno 10 m quadrati: 0 punti