

介绍一下本次版本更新的新功能。

新 Tag 项出现在 STAR 右侧 (Inbound List, Exit List) 中。

显示的内容为当前机组的下一个飞越航路点。在雷达引导 (指定航向) 和该机组未进入雷达范围时不显示任何信息。

Sector Inbound List													
Rwy	C/S	Type	R	Dep	Arr	StE	STAR	NxT	S/Pad	EnT	COPN	Crz	ASSR
36R	CCA1558	B77W/H	I	ZSSS	ZBAA	AVBOX	AVB9ZA			x	COPN	S1040	6314
36R	CCA1816	A20N/M	I	OMDB	ZBAA	GUVBA	GUV9ZA	AA422		x	COPN	F290	
36R	CES641	B738/M	I	ZGHA	ZBAA	DUGEB	DUG9ZA	VADMO		x	COPN	S1070	4552
36R	CSZ6221	A332/H	I	ZGHA	ZBAA	DUGEB	DUG9ZA			x	COPN	S1190	4576

Sector Exit List													
Rwy	C/S	S/Pad	Dep	Arr	SiE	SID	StE	STAR	NxT	ExT	COPX	Crz	ASS

Departure List													
C/S	Type	CD	STS	R	Dep	Arr	Rwy	SiE	SID	S/Pad	Alt	Crz	ASSR
VLN4324	A320/M	--		I	ZBAA	ZSSS		LULTA				S1010	

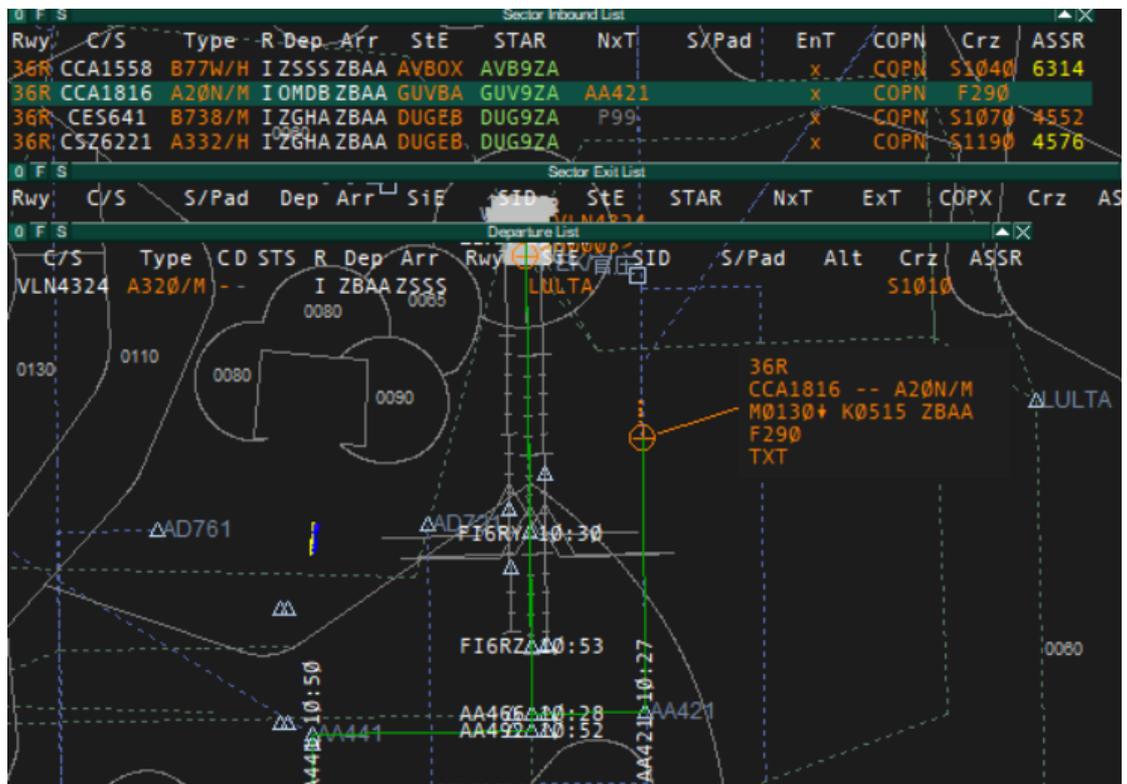
P99 10:24

ORODO 10:22

VADMO 10:21

36R
CES641 -- B738/M
S1068> K0843 ZBAA
S1070
TXT

大部分时间它会是灰色(见 CES641)。表示无需在意。(至于为什么标牌红了。因为过年, 喜庆)



如果它没有变灰而是和其他 Tag 项一个颜色。表示该 Tag 项显示的航路点含有高度/速度限制信息。左键单击该 Tag 项可以依次查看这些信息。

tE	STAR	NxT	S/Pad
BOX	AVB9ZA		
VBA	GUV9ZA	S210-	
GEB	DUG9ZA	LEBUN	
CEB	DUG9ZA		

S210- 表示过点速度不高于 210 节。A1500- 表示过点高度不高于 1500 米。
A1500+ 表示过点高度不低于 1500 米。A1200 表示过点高度限死 1200 米。

这个 Tag 项还有两种颜色。一种是红色，一种是黄色。

红色表示该机组已违反高度限制。比如进场的时候下一个点限制 A1500+ 但是它已经高度 900 米了。

黄色表示预测该机组过点大概可能也许八成不能满足高度限制。

比如进场的时候下一个点限制 A1500- 但是它快过点了但高度还在 6000 米。黄色仅会在机组离目标航路点距离剩余 5 分钟内时出现。

(黄色情况没截到，但是有机组很默契的触发了红色规则)

(在此强烈感谢 1816 机组默默做的一切)

Rwy	C/S	Type	R	Dep	Arr	StE	STAR	NxT	S/Pad	EnT	COPN	Crz	ASSR
36R	CCA1816	A20N/M	I	OMDB	ZBAA	GUVBA	GUV9ZA	GUVBA		x	COPN	F290	
36R	CES641	B738/M	I	ZGHA	ZBAA	DUGEB	DUG9ZA			x	COPN	S1070	4552

Rwy	C/S	Type	CD	STS	R	Dep	Arr	Rwy	SiE	SID	S/Pad	0270Alt	Crz	ASSR
	VLN4324	A320/M	-	-	I	ZBAA	ZSSS		LULTA				S1010	

某机组 GUV9ZA 进场在接近 GUVBA 时该 Tag 项变红了。表示该机组违反了航路点高度限制。

此时单击该 Tag 项。

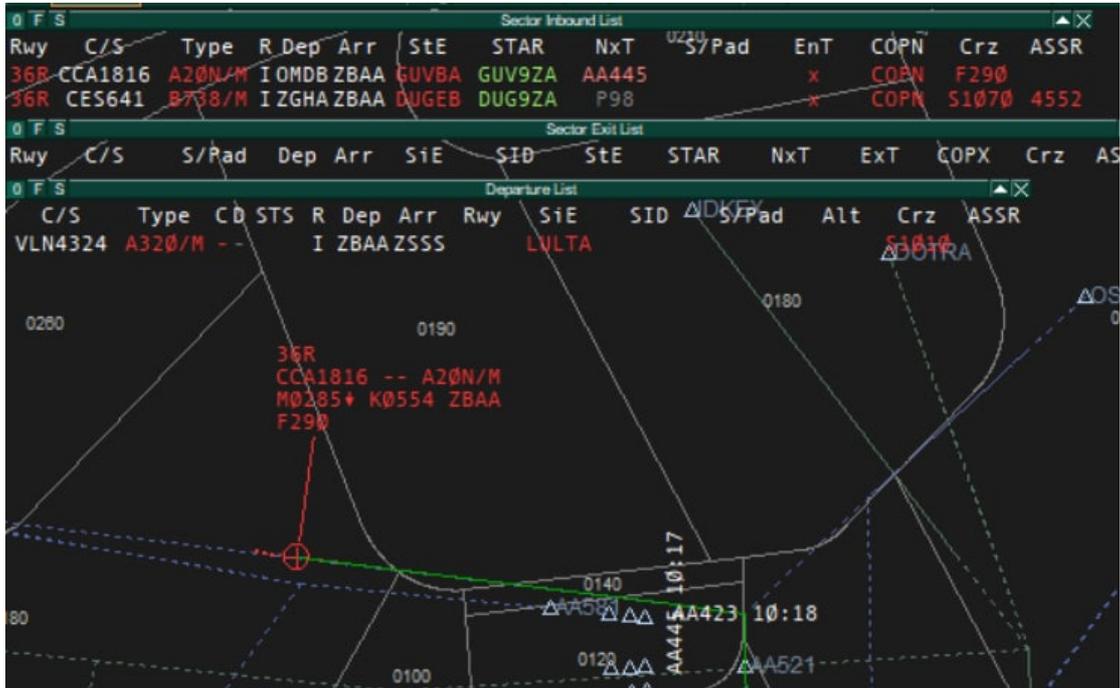
STAR	NxT	S/Pad
A GUV9ZA	A4500-	
B DUG9ZA		

高度限制 4500 米及以下。颜色正常。表示该条限制已满足。继续单击。

Sector Inbound List			
	STAR	NxT	S/P
A	GUV9ZA	A4200+	
B	DUG9ZA		

高度限制 4200 米及以上。颜色红。表示该条限制已被违反。

下图同理。



Sector Inbound List			
	STAR	NxT	U2
A	GUV9ZA	A3000+	

最后，由于时间紧凑未进行充分测试。如果 ES 频繁出现崩溃请重启后从 Lists 中删除此 Tag 项后登录即可。并报告给扇区团队。报告时附带机组的进离场程序和跑道和大致高度速度。