

Визначення переважаючої видимості для включення у зведення METAR/SPECI

1. Під час визначення переважаючої видимості беруться значення зі всіх датчиків, встановлених на аеродромі, осереднюються за 10 хвилин до строку спостережень і з цих значень вибирається серединне (медіанне) значення видимості з тим, щоб переважаюча видимість реально представляла справжню величину, що спостерігається в тій чи іншій частині аеродрому.

Порядок відбору значень видимості має відповідати таблиці 1.

Таблиця 1

Кількість датчиків видимості	Значення видимості V, які спостерігаються (примітка: $V1 < V2 < V3 < V4 < V5$)	Переважаюча видимість, що включається у зведення
1	V1	V1
2	V1, V2	V1
3	V1, V2, V3	V2
4	V1, V2, V3, V4	V2
5	V1, V2, V3, V4, V5	V3

2. У таблиці 2 надано приклади різних ситуацій визначення переважаючої видимості (на основі показань трьох датчиків) і включення інформації про видимість у зведення METAR, SPECI.

Таблиця 2

Датчик та місце його розташування	Приклад 1	Приклад 2	Приклад 3	Приклад 4	Приклад 5
Датчик 1 TDZ (W)	3000	6000	0900	1600	1000
Датчик 2 MID (S)	3400	2500	2300	1900	1000
Датчик 3 TDZ (E)	3200	8000	5000	1200	1200
Значення, що повідомляються	3200	6000 2500S	2300 0900W	1600 1200E	1000

Приклад 1. Показання всіх датчиків близькі за значеннями і тому видимість по всьому аеродрому однорідна. У цьому випадку середнє значення (3200 м) приймається за переважаючу видимість і повідомляється як 3200 м.

Зведення METAR по аеродрому буде мати вигляд:

METAR UKCS 101230Z...3200...

Приклад 2 містить найменше значення 2500 м, що становить менше, ніж 5000 м і менше ніж 50 % значення переважаючої видимості 6000 м. В зведенні погоди повідомляється переважаюча видимість та мінімальне значення видимості відповідно 6000 м і 2500 м. Датчик 2, який має мінімальне значення 2500 м, розташований біля середини ЗПС і знаходиться на південь (S) від КТА, тому поряд із значенням мінімальної видимості вказується цей напрямок.

Зведення METAR по аеродрому буде мати вигляд:

METAR UKCS 101230Z...6000 2500S...

Приклад 3. Переважаюча видимість в даному прикладі визначається як середнє значення, між значеннями трьох датчиків і становить 2300 м. Також спостерігається мінімальна видимість 0900 м, що нижче критичного значення 1500 м. В даній ситуації у зведення будуть кодуватися переважаюча видимість 2300 м, і мінімальна із зазначенням напрямку. Датчик 1, на якому спостерігається мінімальна видимість 0900 м, знаходиться на захід (W) відносно КТА, тому поряд із значенням мінімальної видимості вказується цей напрямок.

Зведення METAR по аеродрому буде мати вигляд:

METAR UKCS 101330Z...2300 0900W R///1200D...

Приклад 4. У прикладі, що розглядається, переважаюча видимість визначається як середнє значення між значеннями трьох датчиків і становить 1600 м. Також на аеродромі спостерігається мінімальна видимість 1200 м, що нижче критичного значення 1500 м. Отже, у зведення будуть кодуватися переважаюча видимість 1600 м і мінімальна із зазначенням напрямку.

Датчик 3, на якому спостерігається мінімальна видимість 1200 м, розташований на схід (E) відносно КТА, то із значенням мінімальної видимості буде вказуватися саме цей напрямок.

Зведення METAR по аеродрому буде формуватися у вигляді:

METAR UKCS 101700Z...1600 1200E R//P2000D...

Приклад 5. Переважаюча видимість у прикладі, що розглядається, визначається як середнє значення, між значеннями трьох датчиків і становить 1000 м. При цьому на аеродромі мінімальне значення видимості становить також 1000 м, що нижче критичного значення 1500 м. В даній ситуації в зведення буде кодуватися значення тільки переважаючої видимості.

Зведення METAR буде формуватися у вигляді:

METAR UKCS 101700Z...1000 R26/1400D...
