

OBSAH

1. Úvod	15
1.1 Rozměry fyzikálních veličin	18
1.2 Vektory	19
1.3 Newtonovy zákony pohybu	25
1.4 Zákon zachování energie	33
2. Fyzikální vlastnosti vzduchu	37
2.1 Vlastnosti plynů	37
2.2 Atmosféra	41
3. Aerostatika	43
3.1 Aerostatický vztlak	43
3.2 Vznášení letadel lehkých vzduchu	45
3.3 Příklad výpočtu výkonů balonu	47
4. Aerodynamika	51
4.1 Základní pojmy a zákony aerodynamiky	51
4.2 Obtékání těles	58
4.2.1 Obtékání těles ideálním plynem	59
4.2.2 Obtékání těles vazkým plynem	61
4.3 Podobnost v aerodynamice	66
4.3.1 Geometrická podobnost	68
4.3.2 Kinematická podobnost	69
4.3.3 Dynamická podobnost	72
4.4 Aerodynamické součinitele	83
4.5 Aerodynamika křídla	89
4.5.1 Geometrické charakteristiky křídla	90
4.5.1.1 Půdorys křídla	91
4.5.1.2 Profil křídla	93
4.5.1.3 Zkroucení křídla	96
4.5.1.4 Vzepětí křídla	96
4.5.2 Aerodynamika křídla nekonečného rozpětí	97
4.5.2.1 Vztlak a klopný moment profilu	101
4.5.2.2 Odpor profilu	112

4.5.2.3 Vliv klapk na aerodynamické charakteristiky profilu	118	8.2 Výpočet úhlu nastavení vodorovné ocasní plochy	262
4.5.2.4 Vliv Reynoldsova čísla na aerodynamické charakteristiky profilu	119	8.3 Rychlostní polára v klouzání	263
4.5.2.5 Vliv turbulátorů na aerodynamické charakteristiky profilů	131	8.4 Výpočet výkonů v kroužení	264
4.5.3 Aerodynamika křídla konečného rozpětí	137	8.5 Výpočet stoupací rychlosti v motorovém letu	266
4.5.3.1 Vliv konečnosti rozpětí na aerodynamické charakteristiky	140	8.6 Některé výsledky řešení stoupání motorového modelu	268
4.6 Aerodynamika modelu	150	Dodatky	273
4.6.1 Přesnější určení aerodynamických charakteristik modelu	156	D1 Součinitele odporu některých těles	273
4.6.2 Příklad výpočtu aerodynamických charakteristik modelu	160	D2 Charakteristiky profilů	275
4.6.2.1 Výpočet poláry křídla	163	D3 Charakteristiky vrtule	287
4.6.2.2 Výpočet poláry modelu	166		
5. Pohon modelu	172		
5.1 Motory	172		
5.2 Vrtule	176		
5.3 Vrtule a motor	184		
5.4 Příklad výběru vrtule	188		
6. Výkony modelu	190		
6.1 Energie modelu	191		
6.2 Ustálené klouzání modelu	192		
6.2.1 Rychlostní polára	197		
6.2.2 Vlivy přesobíci na charakteristiky modelu při klouzání .	199		
6.3 Vodorovný přímočarý let modelu	206		
6.3.1 Využitelný tah a využitelná výkonnost	208		
6.3.2 Potřebný tah a potřebná výkonnost	209		
6.3.3 Diagramy tahů a výkonnosti	215		
6.3.4 Maximální rychlosť modelu	217		
6.4 Stoupání modelu	220		
6.5 Zrychlené lety ve svíslé rovině	226		
6.6 Zatačka	233		
6.6.1 Ustálené klouzání v zatačce	237		
6.6.2 Zatačka upoutaného modelu	239		
7. Letové vlastnosti modelu	241		
7.1 Podélné seřízení modelu	242		
7.2 Podélná stabilita modelu	247		
7.3 Stranová stabilita modelu	256		
8. Příklad výpočtu výkonů a některých letových vlastností modelu	261		
8.1 Volba polohy těžiště	261		