



SPIS TREŚCI

1. WPROWADZENIE.....	7
2. MODEL WIRNIKA ŚMIGŁOWCA.....	12
2.1. Równania ruchu łopaty wirnika	13
2.2. Siły bezwładności łopaty wirnika.....	16
2.3. Siły aerodynamiczne łopaty wirnika	19
3. UPROSZCZONY MODEL PILOTOWANEGO ŚMIGŁOWCA.....	22
4. ROZPOZNAWANIE USZKODZEŃ ŁOPAT WIRNIKA	31
5. OKREŚLANIE STREF H-V.	42
6. PRZEPROWADZANIE MANEWRÓW OMIJANIA PRZESZKÓD	52
7. WPŁYW NOWYCH ROZWIĄZAŃ NA OBCIĄŻENIA I OSIĄGI	64
7.1. Indywidualne sterowanie łopatom wirnika	64
7.2. Liczba łopat i prędkość obrotowa wirnika	69
7.3. Dodatkowe śmigło napędowe	75
8. PRACA ELEMENTÓW STRUKTURY ŚMIGŁOWCA W WYBRANYCH STANACH LOTU.....	82
8.1. Eksploatacyjne stany lotu.....	82
8.2. Weryfikacja programu symulacyjnego wirnika.....	86
8.3. Praca śmigła ogonowego.....	96
8.4. Śmigłowiec stojący na pokładzie statku podczas startu lub lądowania	107
9. PODSUMOWANIE	118
Literatura.....	121