#### МИНОБРНАУКИ РОССИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО ОБРАЗОВАНИЯ «САМАРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АЭРОКОСМИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМЕНИ АКАДЕМИКА С.П. КОРОЛЕВА (НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ)» (СГАУ)

#### РАСЧЁТ ЛЁТНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК САМОЛЁТА

Электронные методические указания

УДК 629.7.015 (075)

Авторы: Баяндина Тамара Александровна,

Кочян Антонина Грачевна

**Баяндина, Т. А., Кочян, А.Г. Расчёт лётных характеристик самолёта** [Электронный ресурс]: электр. методические указания / Т. А. Баяндина, А. Г. Кочян; Минобрнауки России, Самар. гос. аэрокосм. ун-т им. С. П. Королева (нац. исслед. ун-т). - Электрон. текстовые и граф. дан. (0,63 Мбайт). - Самара, 2012. - 1 эл. опт. диск (CD-ROM). - Систем. требования: ПК Pentium; Windows 98 или выше.

Настоящее издание предназначено для студентов старших курсов, обучающихся по специальностям: 160100 самолёто- и вертолётостроение; 162500.62 техническая эксплуатация авиационных электросистем и пилотажно-навигационных комплексов. Излагается методика выполнения двух лабораторных работ по динамике полёта самолёта. Работы посвящены расчёту основных лётных характеристик самолёта с турбореактивными двигателями (ТРД). Соответствующий теоретических материал излагается в лекциях по курсу «Динамика полёта самолёта».

Целью лабораторных работ 3 и 4 является овладение навыками расчёта лётных характеристик самолёта, освоение упрощённого метода тяг, излагаемого в курсе лекций, а также методики расчёта дальности крейсерского полёта и взлётно-посадочных характеристик самолёта.

#### ОБЕСПЕЧЕНИЕ ЛАБОРАТОРНЫХ РАБОТ

Базовым самолётом, применительно к которому проводятся расчёты, является самолёт Ту-154А [1]. В методических указаниях приведён общий вид самолёта (рисунок 1, а), дана сводка его основных геометрических и весовых данных, даны аэродинамические силовые характеристики самолёта в виде семейства полётных и взлётно-посадочных поляр, а также зависимостей  $C_{ya}(\alpha)$  — рисунок 1, б, в. Приведены также высотноскоростные (силовые и расходные) характеристики двигателя — двухконтурного ТРД с малой степенью двухконтурности (рисунок 1, г, д).

Характеристики стандартной атмосферы  $\rho(H)$ ,  $\Delta(H)$ , a(H),  $q_a(H)$  для пяти расчётных высот: H=0, 4 км, 8 км, 11 км, 13 км приведены в таблице 1 ( $\rho_0=1$ ,223 кг/м³).

Каждый студент ведёт расчёт самостоятельно, согласно данным, соответствующим шифру варианта, который выдаётся преподавателем. Работы оформляются на специальном бланке, в который, при необходимости, вкладывается дополнительный лист миллиметровки. После сдачи зачёта по лабораторной рабо-

те бланк сдаётся преподавателю, но может выдаваться студенту по его желанию в период подготовки к экзамену.

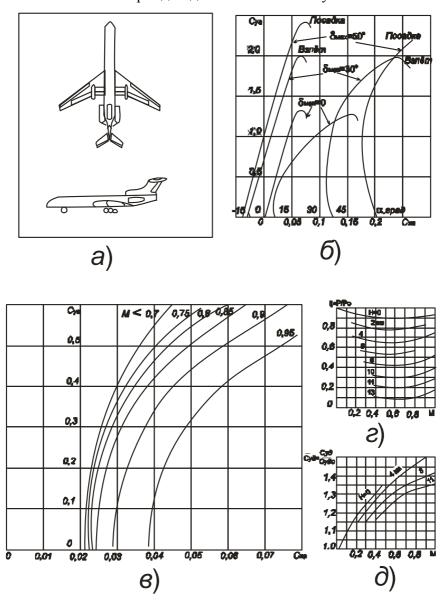


Рисунок 1

Самолёт Ту-154 (СССР) – пассажирский, реактивный

Масса взлётная	94000 кг
Масса топлива	33000 кг
Масса коммерческой нагрузки	18000 кг
Длина самолёта	47,9 м
Размах крыла	37,55 м
Площадь крыла	$180 \text{ m}^2$
Угол стреловидности	35°

Средняя относительная толщина профиля крыла -0.12.

Двигатели: три двухконтурных TPД – статистическая тяга на номинальном режиме – 3x95 кH; на взлётном (максимальном) режиме – 3x105 кH; при реверсе – 2x36 кH.

Удельный расход топлива  $C_{yд_0} = 0.058 \ {\rm кг/H} \cdot {\rm ч}.$ 

Таблица 1

Высота Н, км	Относительная	Скорость	Скоростной
	плотность	звука <i>а</i> , м/с	напор при
	$\Delta = \rho/\rho_0$		V = a
			$q_a$ , $\kappa H/m^2$
0	1,000	340	70,94
4	0,669	324	43,14
8	0,429	308	24,91
11	0,297	295	15,83
13	0,217	295	11,53

#### ВАРЬИРУЕМЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Средняя полётная масса самолёта

$$m_{\rm cp} = m = k_1 m_{\rm взл};$$

масса топлива, расходуемая на крейсерском участке,

$$m_{\text{т крейс}} = k_2 m_{\text{т}};$$

#### статистическая тяга

$$P_0 = k_3 P_{0 \text{ HOM}}$$
.

Номинальные значения параметров входят в состав исходных данных самолёта:

$$m_{\text{взл}} = 94000 \text{ кг}, \qquad m_{\text{т}} = 33000 \text{ кг},$$

$$P_{0 \text{ HOM}} = 3 \times 95 \text{ kH} = 285000 \text{ H}.$$

Посадочная масса рассчитывается по формуле

$$m_{\text{пос}} = m_{\text{взл}} - m_{\text{\tiny T}} (k_2 + 0.10).$$

В таблице 2 приведены варианты заданий.

#### Таблица 2

Коэффициент	Номер позиции							
	1	1 2 3 4 5						
$k_1$	0,90	0,85	0,80	0,75	0,70			
$k_2$	0,90	0,85	0,80	0,75	0,70			
$k_3$	1,05	1,03	1,00	0,87	0,95			

Пример: шифр варианта –  $135 - k_1 = 0,90, k_2 = 0,80, k_3 = 0,95.$ 

## Лабораторная работа 3 (4 часа)

РАСЧЁТ ДИАПАЗОНА ВЫСОТ И СКОРОСТЕЙ УСТАНОВИВШЕГОСЯ ГОРИЗОНТАЛЬНОГО ПОЛЁТА И СКОРОПОДЪЁМНОСТИ САМОЛЁТА С ТРД УПРОЩЁННЫМ МЕТОДОМ ТЯГ

#### 1-е занятие (2 часа)

Выбор расчётных высот

Принять: H = 0, 4, 8, 11 (13) км.

Выписать на бланк соответствующие значения  $\Delta$ , a,  $q_a$ .

Определение максимального аэродинамического качества

Максимальное аэродинамическое качество  $K_{max}$  определяется графически, по поляре самолёта (см. рис. 1, б), соответствующей  $\delta_{\text{мех}}=0$ . Проводится касательная к поляре самолёта из начала координат, снимается в точке касания значение наивыгоднейшего коэффициента подъёмной силы  $C_{ya}$  нв и определяется  $C_{xa}$ . Числовые значения таковы:

$$C_{ya \text{ HB}} \cong 0.52; \quad K_{max} = \frac{C_{ya \text{ HB}}}{C_{xa}(C_{ya \text{ HB}})} \approx 14.6.$$

Здесь же определяется максимальный коэффициент аэродинамической подъёмной силы самолёта при неотклонённой механизации

$$C_{ya\;max} \approx 1.30.$$

Выбор расчётных скоростей (чисел Маха)

Предварительно рассчитывается минимальная скорость установившегося горизонтального полёта для H=0:

$$V_{\min_{\Gamma,\Pi}}(H) > V_{\min_{\Gamma,\Pi}}(0); \quad V_{\min_{\Gamma,\Pi}}(0) = \sqrt{\frac{2mg}{\rho_0 S C_{ya \ max}}}.$$

и наивыгоднейшая скорость установившегося горизонтального полёта

$$V_{\text{HB}}(0) = \sqrt{\frac{2mg}{
ho_0 S C_{ya \text{ HB}}}} = V_{\min \Gamma.\Pi} \sqrt{\frac{C_{ya \text{ max}}}{C_{ya \text{ HB}}}}.$$

Пересчёт минимальной и наивыгоднейшей скоростей на другие высоты (до высоты порядка 10 км) производится согласно формулам

$$V_{\min_{\Gamma,\Pi}}(H) = V_{\min_{\Gamma,\Pi}}(0) \frac{1}{\sqrt{\Delta}},$$
$$V_{\text{HB}}(H) = V_{\text{HB}}(0) \frac{1}{\sqrt{\Delta}}.$$

Замечание. На высотах H > 10 км минимальная скорость горизонтального полёта, как правило, определяется не коэффициентом  $C_{ya\ max}$ , а уровнем располагаемой тяги  $P_p(H,V)$ ; наивыгоднейшая скорость лежит в околозвуковом диапазоне и точнее определяется графически, как точка минимума потребной тяги  $P_{\Pi}(H,V)$  на кривой Н.Е. Жуковского.

Полученные значения скоростей пересчитываются в числа Маха: M = V/a(H). Дополнительно в расчёт включаются следующие числа Маха: 0,5; 0,7; 0,8; 0,9 (0,95). Окончательно для каждой высоты расчётными числами Маха будут:

$$M_{\min_{\Gamma,\Pi}};$$
 0,5;  $M_{\text{HB}};$  0,7; 0,8; 0,9; (0,95).

## <u>Расчёт тяги, потребной для установившегося</u> <u>горизонтального полёта самолёта</u>

Предварительно рассчитывается минимальная потребная тяга:  $P_{\Pi \ min} = mg/K_{max}.$ 

Расчёт потребных тяг для каждой высоты и скорости (числа M) горизонтального установившегося полёта, проводится по схеме

$$V$$
 (или  $M) \longrightarrow \mathcal{C}_{ya} \longrightarrow \mathcal{C}_{xa} ig( M, \mathcal{C}_{ya} ig) \longrightarrow K \longrightarrow P_{\Pi}.$ 

Коэффициент лобового сопротивления  $C_{xa}$  снимается с графиков семейства полётных поляр самолёта для соответствующих чисел Маха. Первая кривая семейства условно считается «докритической» полярой и может использоваться для любого  $M \leq 0.7$ .

Результаты расчёта оформляются в виде таблиц (табл. 3) для каждой высоты (всего получается четыре или пять таблиц).

Таблица 3

М	$M_{\min \Gamma.\Pi}$	$M_{_{ m HB}}$	0,5	0,7	0,8	0,9	0,95
V, м/с							
$C_{ya} = \frac{mg}{q_a S M^2}$	1,3	0,52					
$C_{xa}(M,C_{ya})$	0,15	0,036					
$C_{ya} = \frac{mg}{q_a S M^2}$ $C_{xa}(M, C_{ya})$ $K = \frac{C_{ya}}{C_{xa}}$	8,67	14,6					
$P_{\Pi} = \frac{mg}{K}$							
$P_{\rm p} = P_0 \xi(M, H)$							
$\Delta P = P_{\rm p} - P_{\rm m}$							
$V_y^* = \frac{\Delta PV}{mg}$							

## 2-е занятие (2 часа)

## Расчёт располагаемых тяг

Расчёт выполняется для тех же высот и чисел Маха, что и ранее (результаты заносятся в табл. 3):

$$P_{\rm p}(M,H) = P_0 \xi(M,H) = k_3 P_{0{\scriptscriptstyle {
m HOM}}} \xi(M,H).$$

Значения  $\xi(M,H)$  снимаются с высотно-скоростных характеристик двигателя (рис. 1, 2) для указанных высот: H=0, 4, 8, 11 (13) км.

#### Построение диаграммы потребных и располагаемых тяг

По результатам предыдущих расчётов строится совмещённая диаграмма потребных и располагаемых тяг. Примерный

вид диаграммы показан на рис. 2. Значения тяги берутся в ньютонах (или килоньютонах), скорости – в метрах в секунду.

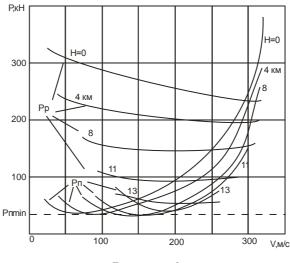


Рисунок 2

# Построение диапазона высот и скоростей установившегося горизонтального полёта самолёта

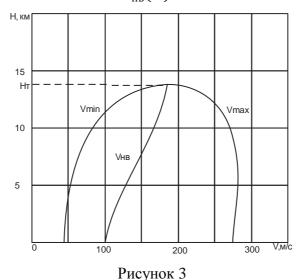
Для каждой высоты в табл. 4 заносят характерные скорости горизонтального полёта.

Таблица 4

Характерная	Н, км				
скорость	0	4	8	11	
$V_{\min_{\Gamma,\Pi}, M/c}$					
$V_{\rm HB}$ , M/c					
$V_{max}$ , м/с					

Максимальная скорость горизонтального полёта определяется правой точкой пересечения графиков потребных и располагаемых тяг: минимальная и наивыгоднейшая скорости для малых и средних высот рассчитаны ранее, а для больших высот снимаются с диаграммы потребных и располагаемых тяг ( $V_{\rm HB}$  соответствует минимальной потребной тяге  $P_{\rm II}$  min;  $V_{min}$  — левой точке пересечения кривых потребной и располагаемой тяги).

По данным таблицы строятся графики  $V_{min}(H)$ ,  $V_{max}(H)$ , задающие границы диапазона высот и скоростей (рис. 3). Приближённо определяется предельная высота установившегося горизонтального полёта самолёта — теоретический потолок  $H_T$ , строится также зависимость  $V_{HB}(H)$ .



#### Расчёт скороподъёмности самолёта

Расчёт избытков тяги и вертикальных скоростей для установившегося режима набора высоты. Расчёт проводится для тех же высот и скоростей (чисел Маха), что и ранее (результаты заносятся в табл. 3):

$$\Delta P = P_{\rm p} - P_{\rm m}, \qquad V_y^* = \frac{\Delta PV}{mg}.$$

По результатам расчёта строятся графики  $V_y^*(V)$  для каждой высоты (рис. 4). С графиков снимаются значения максимальных вертикальных скоростей  $V_{y\ max}^*$  и соответствующих им скоростей набора высоты  $V_{\text{Ha6}}$ . Заполняется таблица 5.

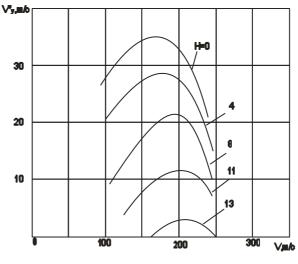


Рисунок 4

Таблица 5

Cycomocomy	Н, км					
Скорости	0	4	8	11		
$V_{y  max}^*$ , M/C						
<i>V</i> <sub>наб</sub> , м/с						

Расчёт времени подъёма и построение барограммы набора высоты. Значение  $V_{y\ max}^*(0)$  характеризует скороподъёмность самолёта. Из табл. 5 видно, что  $V_{\rm Ha6}$  не остаётся постоянной по высотам, т. е. строго говоря, движение самолёта не является установившимся. Однако в первом приближении, для пассажирских и транспортных самолётов можно не вводить поправку на нестационарность движения и считать истинные вертикальные скорости  $V_y$  примерно равными вертикальным скоростям, подсчитанным по избыткам тяги,  $V_y^*$ .

По результатам табл. 5 строится график  $V_{y\,max}^*(H)$  (рис. 5). Уточняется высота теоретического потолка (она соответствует  $V_{y\,max}^*=0$ ). Определяется высота практического потолка  $H_{\rm пp}$  (она соответствует  $V_{y\,max}^*=3.0$  м/с).

Время набора высоты рассчитывается следующим образом. Для этого с графика  $V_{y\,max}^*(H)$  снимаются значения максимальных вертикальных скоростей для высот  $H=1,\ 3,\ 5,\ 7,$  9 км. Эти вертикальные скорости считаются «средними» для диапазонов высот: 0...2 км, 2...4 км, 4...6 км и т. д.

Время, за которое высота изменяется на величину  $\Delta H_i$ , определится приближённо как

$$\Delta t_{\text{Haf }i} = \frac{\Delta H_i}{V_{y\,\text{max cp}}^{*i}} 10^3.$$

В нашем случае  $\Delta H_i = const = 2$  км.

Значения  $V_{y\, {
m max\, cp}}^{*i}$ ,  $\Delta t_{{
m Ha6}\, i}$  заносятся в таблицу 6. Полное время набора высоты получается в результате суммирования:

$$t_{\text{Ha6}}(H) = \sum_{i} \Delta t_{\text{Ha6} i}.$$

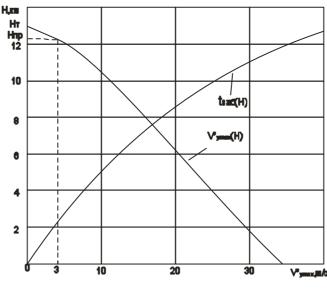


Рисунок 5

Таблица 6

Cyron own own ör ryro own	$H_{i}, H_{i+1}$ , km					
Скороподъёмность	02	24	46	68	810	1012
$V_{y\mathrm{maxcp}}^{*i}$ , M/c						
$\Delta t_{\text{наб }i}$ , c						
$t_{ m Ha6}(H_{i+1})$ , мин						

По результатам расчёта строится барограмма набора высоты  $t_{\text{на6}}(H)$  (рис. 5). Она позволяет оценить предельную скороподъёмность самолёта, так как соответствует максимальным значениям вертикальных скоростей.

С барограмм можно снять время набора любой заданной крейсерской высоты (можно принять  $H_{\text{крейс}} = 10$  или 11 км.

#### Отчёт по лабораторной работе

Отчёт оформляется на стандартном бланке. Описание результатов работы даётся в виде формул, таблиц, графиков и пояснений к ним.

Предварительно отчёт предъявляют преподавателю для проверки, затем дают ответы на контрольные вопросы:

- 1. Какой режим полёта можно считать квазиустановившимся?
- 2. Как рассчитать потребную тягу горизонтального полёта?

- 3. Чем определяется максимальная скорость горизонтального установившегося полёта? Минимальная скорость?
- 4. Что называется диапазоном высот и скоростей самолёта, теоретическим потолком?
- 5. Что понимается под наивыгоднейшей скоростью горизонтального полёта?
- 6. Почему на кривой Н.Е. Жуковского имеет место минимум потребной тяги?
- 7. Как изменится высота теоретического потолка и скороподъёмность самолёта, если
  - а) его масса уменьшится по сравнению с расчётной?
  - б) располагаемая тяга увеличится по сравнению с расчётной?
- 8. Чем отличаются теоретический и практический потолки самолёта?
- 9. Почему барограмма набора, построенная по  $V_{y\,max}^*$ , даёт заниженное значение времени набора высоты по сравнению с реальным (для Ту-154 20...21 мин)?
- 10. Что называется скороподъёмностью самолёта? Какие величины служат мерой скороподъёмности?
  - 11. Как рассчитывается барограмма подъёма?

## Лабораторная работа 4 (4 часа)

РАСЧЁТ ДАЛЬНОСТИ ПОЛЁТА И ВЗЛЁТНО-ПОСАДОЧНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК САМОЛЁТА

#### 1-е занятие (2 часа)

### Выбор крейсерских режимов полёта

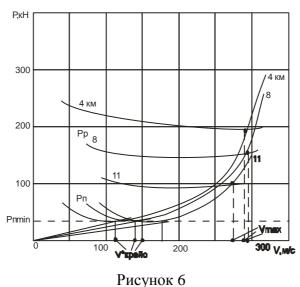
Режим, обеспечивающий максимальную дальность полёта, соответствует минимальным километровым расходам топлива  $q_{\kappa}$ :

$$q_{\rm K} = \frac{C_{\rm yd}P}{3.6V},$$

здесь  $C_{\rm yg}$  — удельный расход топлива, зависящий от высоты и скорости полёта  $C_{\rm yg} = C_{\rm yg_0} \bar{C}_{\rm yg}$  (см. рис. 1, д) в сводке исходных данных самолёта принято  $C_{\rm yg_0} = 0,058$  кг/Н·ч, V — скорость полёта в м/с, P — тяга в Н.

Для крейсерских режимов полёта, соответствующих высотам порядка 9...11 км и скоростям порядка 800...900 км/ч, можно найти  $C_{\rm yd}\approx 0{,}077$  кг/Н·ч. При условии, что  $C_{\rm yd}(H,V)\cong const$ , минимум километрового расхода соответствует минимальному отношению P/V. Здесь  $P=P_{\rm fl}(V)$  — потребная тяга для фиксированной высоты полёта. Минимум легко найти графически, проводя касательные к кривым Жуковского из начала координат (рис. 6). Соответствующая скорость называется условной крейсерской и обозначается  $V_{\rm kpe \ddot{u}c}^*$ . Расчёт  $V_{\rm kpe \ddot{u}c}^*$  следует провести для высот H=4, 8, 11 км.

Режим, обеспечивающий минимальное время полёта по маршруту, соответствует полёту с максимальной скоростью  $V_{max}$  (правая граница диапазона высот и скоростей горизонтального установившегося полёта). Значения  $V_{max}$  берутся из табл. 4 для трёх указанных высот.



Расчёт километровых расходов топлива

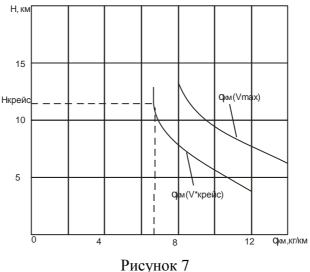
Расчёт выполняется для двух указанных режимов полёта для высот H=4, 8, 11 км. Результаты расчёта сводятся в табл. 7.

Таблица 7

Параметры крейсерско-	Н, км				
го режима	4	8	11		
$V_{ m kpeйc}^*$ , м/с					
$P_{V_{\mathrm{крейс}}^*}$ , Н					
$q_{\mathrm{K}}^{V_{\mathrm{Kpeŭc}}^*} = \frac{c_{\mathrm{y}_{\mathrm{J}}}P_{V_{\mathrm{Kpeŭc}}^*}}{3.6V_{\mathrm{Kpeŭc}}^*},  \mathrm{KF/KM}$					
$V_{max}$ , M/c					
$P_{V_{max}}$ , H					
$q_{\kappa}^{V_{max}} = \frac{c_{y\mu}P_{V_{max}}}{3.6V_{max}}, \kappa\Gamma/\kappa M$					

По результатам расчёта строятся зависимости  $q_{\kappa}(H)$ (рис. 7). Определяются высоты, на которых километровый расход достигает минимума для двух указанных режимов полёта. С графика снимаются значения соответствующих километровых расходов (как правило, минимум достигается при  $H \approx 11$  км):

$$q_{_{\mathrm{K}}\min}^{V_{\mathrm{крейс}}^{*}}$$
 и  $q_{_{\mathrm{K}}\min}^{V_{\max}}$ .



## Расчёт дальности и продолжительности крейсерского полёта

Режим максимальной дальности

$$L_{ ext{крейс}\ max} = rac{m_{ ext{т крейс}}}{q_{ ext{к min}}^{V_{ ext{крейс}}^*}}; \hspace{0.5cm} T = rac{L_{ ext{крейс}\ max}}{V_{ ext{крейс}}^*}.$$

Режим минимального времени полёта по маршруту

$$L_{ ext{kpeйc}} = rac{m_{ ext{T Kpeйc}}}{q_{ ext{K}\,min}^{V_{max}}}; \qquad T = rac{L_{ ext{Kpeйc}}}{V_{max}}.$$

Масса топлива  $m_{\text{т крейс}}$  была рассчитана в начале лабораторной работы 3:  $m_{\text{т крейс}} = k_2 m_{\text{т}}$ .

## Расчёт взлётных и посадочных характеристик самолёта

Определение  $lpha_{
m orp}$ ,  $C_{ya\ 
m orp}$  при отрыве самолёта от земли.

Принимается  $\alpha_{\text{отр}} = \alpha_{\text{пос}} = 10^{\circ}$ ;  $C_{va \text{ отр}}$  снимается со «взлётной» зависимости  $C_{va}(\alpha)$  для  $\alpha_{\text{отр}}$ . Получим  $C_{va \text{ отр}} \approx 1,5$ .

Расчёт скорости отрыва при разбеге самолёта:

$$V_{
m orp} pprox \sqrt{\frac{2m_{
m B3} g}{
ho_0 S C_{ya\ 
m orp}}}$$

в формулу следует подставить  $ho_0=1,\!225~{\rm кг/m}^3,~m_{{\rm взл}}=94000~{\rm кг}.$ 

<u>Расчёт средней тангенциальной перегрузки при разбеге</u> <u>самолёта</u>

$$n_{xa \text{ cp}} = \frac{P_{\text{cp}}}{m_{\text{B3}\pi}g} - f_{\text{Tp}} - (C_{xa} - C_{ya}f_{\text{Tp}})_{\alpha_{\text{cr}}} \frac{\rho_0 S V_{\text{cp}}^2}{2m_{\text{B3}\pi}g},$$

здесь средняя тяга  $P_{\rm cp}\approx 0.95P_0$  берётся в H, средняя скорость разбега  $V_{\rm cp}=\sqrt{0.5V_{\rm orp}^2}$ , коэффициент трения для бетонной ВПП  $f_{\rm Tp}=0.03$ ; выражение  $\left(C_{xa}-C_{ya}f_{\rm Tp}\right)_{\alpha_{\rm cr}}$  вычисляется для стояночного угла атаки  $\alpha_{\rm cr}\approx 2^\circ$ ; причём коэффициенты  $C_{xa}$ ,  $C_{ya}$  берутся по взлётной поляре самолёта:  $C_{xa}$  ст  $\approx 0.115$ ,  $C_{ya}$  ст  $\approx 0.65$ .

Расчёт длины разбега при взлёте

$$L_{\rm p} = \frac{V_{\rm orp}^2}{2gn_{xa\,\rm cp}}.$$

Результаты расчёта у всех студентов будут отличаться, так как при постоянстве взлётной массы самолёта тяга  $P_0$  — разная!

Расчёт длины участка набора безопасной высоты

$$L_{\rm ph} = \frac{m_{{\scriptscriptstyle {
m B}}{\scriptscriptstyle {
m J}}{}} g}{(P - X_a)_{
m cp}} \bigg( \frac{V_{
m 6e3}^2 - V_{
m orp}^2}{2g} + H_{
m 6e3} \bigg),$$

здесь принимается  $H_{\text{без}}=10.7$  м,  $V_{\text{без}}=1.25V_{\text{отр}}$ . Поскольку при взлёте  $m_{\text{взл}}g\approx Y_a$ , то

$$\frac{m_{\rm B3Л}g}{(P-X_a)_{\rm cp}} = \frac{1}{\left(\frac{P}{m_{\rm B3Л}g} - \frac{X_a}{m_{\rm B3Л}g}\right)} \approx \frac{1}{\frac{P_{\rm cp}^*}{m_{\rm B3Л}g} - \frac{1}{K_{\rm B3Л \, cp}}},$$

здесь  $(P-X_a)_{\rm cp}$  – средний избыток тяги на участке взлёта самолёта;  $P_{\rm cp}^*\approx 0.92P_0$ ; среднее аэродинамическое качество  $K_{\rm взл\ cp}$  можно принять равным 10.

Расчёт длины взлётной дистанции

$$L_{\text{взл}} = L_{\text{p}} + L_{\text{pн}}.$$

Расчёт посадочной скорости

$$V_{\text{noc}} = \sqrt{\frac{2m_{\text{noc}}g}{\rho_0 S C_{ya\,\text{noc}}}}$$

(посадочная масса самолёта для различных вариантов разная и определяется по формуле);

$$m_{\text{пос}} = m_{\text{взл}} - m_{\text{т}}(k_2 + 0.10);$$

 $C_{ya\; {
m noc}}$  снимается с зависимости  $C_{ya}(\alpha)$ , соответствующей посадочному режиму: для  $\alpha_{{
m noc}}=10^{\circ}~C_{ya\; {
m noc}}\approx 1,75$ .

Расчёт воздушного участка посадки

$$L_{\rm CB} = K_{\rm noc \, cp} \left( \frac{V_{\rm ch}^2 - V_{\rm noc}^2}{2g} + H_{\rm ch} \right),$$

здесь высота начала снижения  $H_{\rm ch}$  принимается равной 15 м, скорость в начале участка снижения  $V_{\rm ch}$  принимается равной 1,15 $V_{\rm noc}$ . Среднее условное аэродинамическое качество самолёта

на режиме посадки с отклонёнными закрылками можно принять равным 6.

Расчёт средней тангенциальной перегрузки при пробеге самолёта

$$n_{xa \text{ cp}} = \frac{P'}{m_{\text{moc}}g} - f_{\text{np}} - (C'_{xa} - f_{\text{np}}C'_{ya})_{\alpha_{\text{cr}}} \frac{\rho_0 S V_{\text{cp}}^2}{2m_{\text{moc}}g'}$$

здесь средняя скорость на участке пробега принимается  $V_{\rm cp} = \sqrt{0.5 V_{\rm noc}^2}$ , выражение  $\left(C'_{xa} - f_{\rm np} C'_{ya}\right)_{\alpha_{\rm cr}}$  рассчитывается для стояночного угла атаки  $\alpha_{\rm cr} \approx 2^{\circ}$  и посадочной конфигурации самолёта (см. рис. 2):  $C'_{xa\,{\rm cr}} \approx 0.17$ ,  $C'_{ya\,{\rm cr}} \approx 1.0$ ;  $f_{\rm np}$  — приведённый коэффициент трения (с учётом торможения колёс):  $f_{\rm np} \approx 0.25$ ; тягу P' на участке пробега следует брать равной:  $P' \approx 0.05 P_0$  (режим малого газа),  $P' \approx -P_{\rm peb}$  (режим реверса тяги).

Значение  $P_{\text{рев}}$  приведено в сводке исходных данных самолёта и составляет  $2 \times 36$  кH = 72 кH. Знак «минус» показывает, что двигатель при реверсе создаёт тормозную тангенциальную перегрузку.

#### Расчёт длины пробега при посадке

$$L_{\rm np} = \frac{V_{\rm noc}^2}{2g \left| n_{xa \, \rm cp} \right|}$$

с учётом  $P'\approx 0.05P_0$  и  $P'\approx -P_{\rm peb}$  получим два различных значения  $L_{\rm np}^{\rm Man.ras}$ ,  $L_{\rm np}^{\rm peb}$ .

#### Расчёт посадочной дистанции

$$L_{\text{пос}} = L_{\text{св}} + L_{\text{пр}}.$$

#### Отчёт по лабораторной работе

Отчёт оформляется на стандартном бланке. Описание работы содержит сводку формул, таблиц, результатов расчётов, графиков, пояснений к ним.

После предварительного просмотра отчёта преподавателем студент отвечает на один-два контрольных вопроса:

- 1. Что такое километровый расход топлива? Какова размерность этой величины?
- 2. Почему крейсерский режим (или приближённо режим с минимальным отношением P/V) соответствует высоте, близкой к  $H_{\rm T}$  (объяснить по диаграмме тяг)?
- 3. Что называется технической, практической дальностью полёта?
- 4. Почему километровый расход топлива уменьшается с ростом высоты полёта?
- 5. Какие средства механизации используются при взлёте и посадке самолёта?
- 6. Как можно уменьшить посадочную дистанцию?
- 7. Как влияет на посадочную дистанцию величина удельной нагрузки на крыло  $\bar{P} = m/S$  ?
- 8. Как влияет реверс тяги на длину пробега? длину посадочной дистанции?

## БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК

- 1. Динамика полёта самолёта: учебник для вузов [Текст]/ А.В. Ефремов, В.Ф. Захарченко, В.Н. Овчаренко и др.; под ред. академика РАН Г.С. Бюшгенса. М.: Изд-во «Машиностроение», 2011.-76 с. Экземпляров всего: 92.
- 2. Динамика полёта самолёта. Расчёт траекторий и лётных характеристик [Текст]: Конспект лекций / В. Л. Балакин, Ю. Н. Лазарев ; Самар. гос. аэрокосм. ун-т им. С. П. Королёва. Самара: [б. и.], 2002. 55 с. Экземпляров всего: 80 ЧЗ НП (2), Ф (28), ВО-1 (45), СтК (5).
- 3. Расчёт лётных характеристик, продольной устойчивости и управляемости дозвукового самолёта [Электронный ресурс]: учеб. пособие / В. Л. Балакин, Т. А. Баяндина; Самар. гос. аэрокосм. ун-т им. С. П. Королёва. Электрон. дан. (1 файл: 503 Кбайт). Самара: [б. и.], 2004. on-line. Загл. с титул. экрана. Электрон. версия печ. публикации.