

Walter Bittner

Flugmechanik der Hubschrauber

Technologie,
das flugdynamische System Hubschrauber,
Flugstabilitäten, Steuerbarkeit

2., aktualisierte Auflage
Mit 122 Abbildungen

 Springer

Inhaltsverzeichnis

Verwendete Formelzeichen	XIX
---------------------------------------	-----

1 Evolution des Hubschraubers	1
--	---

1.1 Die Natur hat Drehflügler, aber keine Hubschrauber hervorgebracht	1
1.1.1 Entwicklung des Hubschraubers.....	1
1.1.2 Periode der Tragschrauber (1919–1935)	8
1.1.2.1 Erfindung und Verwirklichung des Schlaggelenkes	8
1.1.2.2 Erfindung des Schwenkgelenkes.....	9
1.1.2.3 Unterschied zwischen Propeller (als Hubschuberzeuger) und Rotor	9
1.2 Entstehen der ersten brauchbaren Hubschrauber.....	10
1.2.1 Bréguet/Dorand	12
1.2.2 Professor Focke	12
1.2.3 Igor Sikorsky	14
1.3 Phase der Reife und Spezialisierung	15

2 Hubschraubermissionen und Markt	19
--	----

3 Wesentliche Bauelemente der Hubschrauber	31
---	----

3.1 Übersichten.....	31
3.2 Beschreibung und Wirkungsweise des Hauptrotors	34
3.2.1 Blattanlenkung, Schlag- und Schwenkbewegungen	34
3.2.2 Kollektive und zyklische Blattverstellung	37
3.2.3 Taumelscheibe, Steuermomente	37
3.2.4 Steuerelemente	39
3.2.5 Rotorbedingte Kopplungen.....	40

4 Grundzüge der Leistungsrechnung	47
--	----

4.1 Strahltheorie (Bernoulli).....	47
------------------------------------	----

4.1.1	Der stationäre Schwebeflug	49
4.1.2	Reale Rotoren im Schwebeflug	50
4.1.3	Senkrechter Steigflug (idealer Rotor)	51
4.1.4	Senkrechter Sinkflug (idealer Rotor)	53
4.1.4.1	Der langsame Sinkflug	53
4.1.4.2	Das Wirbelringstadium (WR)	53
4.1.4.3	Der schnelle Sinkflug	54
4.1.4.4	Autorotation (AR)	54
4.1.4.5	Strahlkontraktion	55
4.1.4.6	Übergang zum Flug mit Horizontalgeschwindigkeit	55
4.2	Die Blattelementenmethode	56
4.2.1	Ideale Verwindung	58
4.2.2	Mittlere aerodynamische Beiwerte und Einstellwinkel	62
4.2.3	Reale und sonstige Effekte	63
4.2.3.1	Ungleichförmige induzierte Geschwindigkeit	64
4.2.3.2	Blattspitzenverluste	65
4.2.3.3	Trapezform, Zuspitzung	66
4.2.3.4	Bodeneffekt	67
4.2.3.5	Drall, Zirkulation, dynamische Verwindung, Grenzschicht	68
4.2.3.6	Leistungsbedarf im Schwebeflug	69
5	Die Schlagbewegung der Rotorblätter	71
5.1	Trägheitsmoment des Rotorblattes	71
5.2	Herleitung der Schlaggleichung	72
5.2.1	Rotoren mit zentralem Schlaggelenk	72
5.2.2	Ein Blick in die Schwingungslehre	73
5.2.3	Rotoren mit Schlaggelenksabstand	75
5.3	Die Schlagbewegung unter Einbeziehung der Luftkräfte	76
5.4	Der gelenklose Rotor	78
5.5	Quantifizierung der Schlagbewegung	80
5.5.1	Die Rotoransteuerung	81
5.5.2	Der Konuswinkel	81
5.5.3	Die Schlagkoeffizienten	83
6	Die Schwenkbewegung der Rotorblätter	85
6.1	Schwenken zunächst ohne Coriolis- und Luftkräfte	85
6.2	Die Schwenkbewegung unter Berücksichtigung der Luft- und der Corioliskräfte	87
7	Die höherfrequenten Rotorblattschwingungen	89
7.1	Blattverformungen, das Resonanzdiagramm	89

7.2	Formänderungen des Rotorsystems, Luft- und/oder Bodenresonanz	91
7.3	Unterdrückung von Schwingungen und Vibrationen	94
8	Leistungsbedarf, Flugleistungen	96
8.1	Einsatzenvelope von Hubschraubern.....	96
8.2	Wichtige Leistungsparameter und -begriffe	96
8.3	Standardbedingungen, Druckhöhe/Dichtehöhe	96
8.4	Die Leistungspolare.....	98
8.4.1	Schwebeflug	98
8.4.2	Vorwärtsflug.....	98
8.4.2.1	Induzierte Leistung	99
8.4.2.2	Profilwiderstandsleistung.....	101
8.4.2.3	Schädliche Leistung	101
8.4.2.3	Manöverleistung am Beispiel „Steigen“	102
8.4.3	Gesamtleistungsbedarf.....	103
8.5	Flugleistungen	106
8.5.1	Triebwerksleistungen.....	106
8.5.2	Leistungsbilanzen	108
8.6	Höhen-/Geschwindigkeitsdiagramm, Avoid Zones.....	115
8.7	Autorotation (AR)	117
9	Auslegung des Hauptrotors	121
9.1	Rotordurchmesser.....	122
9.2	Blattspitzenumlaufgeschwindigkeit	123
9.3	Blattgeometrie	124
9.3.1	Blattflächen und -tiefen	128
9.3.2	Manövrierbarkeit	129
9.3.3	Blattzahl.....	129
9.3.4	Trapezform, Zuspitzung	130
9.3.5	Verwindung	131
9.4	Profilierung.....	134
9.4.1	Grenzen des maximalen Auftriebsbeiwertes, stationär.....	135
9.4.2	Maximale Auftriebsbeiwerte im Bereich hoher Machzahlen	136
9.4.3	Instationäre Auftriebsbeiwerte.....	137
9.4.4	Der Widerstandsbeiwert, stationär und dynamisch	138
9.4.5	Der Momentenbeiwert stationär und dynamisch	138
9.4.6	Feinabstimmungen der Profilierung	141
9.5	Weitere Auslegungsparameter.....	143
9.5.1	Drehrichtung, Trägheitsmomente, Blattspitzen	143
9.5.2	Zusammenstellung aktueller Rotoren.....	144
10	Der Hubschrauber als Gesamtsystem.....	147

10.1 Die Bewegungsgleichungen	148
10.1.1 Der allgemeine instationäre Flug	148
10.1.2 Eingrenzung der Freiheitsgrade	150
10.1.3 Der stationäre Flug	151
10.1.3.1 Schwebeflug als Grenzfall sehr langsamen Vorwärtsfluges	151
10.1.3.2 Stationärer Vorwärtsflug	152
10.2 Flugdynamik	152
10.2.1 Linearisierter Ansatz für die Luftkräfte	153
10.2.2 Die Bewegungsgleichungen für kleine Störungen	154
10.2.3 Flugdynamische Eigenschaften	156
10.2.3.1 Ermittlung der Eigenwerte	156
10.2.3.2 Laplace-Transformation der Bewegungsgleichungen	160
10.2.3.3 Dynamikmatrix, charakteristische Gleichung	160
10.2.3.4 Stabilitätskriterien	161
10.2.3.5 Typische Eigenwerte eines Beispiel-Hubschraubers....	165
10.2.4 Inverse Bestimmung der Derivativa, Übertragungsfunktionen	170
10.2.4.1 System- oder Parameter-Identifikation	172
10.2.4.2 Multidimensionale Vorgehensweise der Flugregelung	172
 11 Flugtechnische Stabilitäten	 174
11.1 Die statische Längsstabilität	174
11.2 Die Anstellwinkelstabilität	175
11.3 Richtungsstabilität, Spiralbewegung	175
11.4 Das laterale Gleichgewicht	176
11.5 Dynamische Stabilität	177
11.6 Mindestforderungen bezüglich der Stabilitäten	178
11.7 Künstliche Stabilität, Flugregelung	178
11.8 Kopplungen	181
 12 Steuerbarkeit	 187
12.1 Steuerbarkeitsforderungen an Zivilhubschrauber	188
12.2 Zeitkonstante, Steuerempfindlichkeit, -wirksamkeit	188
12.3 Rating Scales	191
12.4 Normpilotenmodell	192
12.5 Das Steuerbarkeitsdiagramm	192
12.5.1 Langsame Steuereingaben	193
12.5.2 Ursprüngliche Forderungen	193
12.5.3 Neufassung der Steuerbarkeitsforderungen	195
12.6 Höherfrequente Ansteuerungen/Reaktionen	198
12.6.1 Dynamische Stabilitätskriterien mittelschneller Reaktionsbewegungen	198
12.6.1.1 Die Nickbewegung	199
12.6.1.2 Die Rollbewegung	200

12.6.2	Sekundärreaktionen	201
12.6.3	Hochfrequente rückkoppelnde Steuerbewegungen kleiner Amplituden	202
12.6.3.1	Grundlagen	203
12.6.3.2	Geforderte Systemeigenschaften	206
12.6.3.3	Ergebnisse aus der Flugprobung	210
12.6.3.4	Vergleichende Darstellung von Messergebnissen	211
12.7	Flugprobung unter Berücksichtigung der neuen Kriterien	213
13	Spiegelung des Aeronautical Design Standard 33 an Projekten .	214
13.1	Nachweisbedingungen	215
13.1.1	Zuordnung der Leistungskategorien zu den MTE	215
13.1.2	Sichtverhältnisse, G/DVE	217
13.1.3	Hilfen zur Wahrnehmung der Umgebung, UCE	217
13.1.4	Einsatzenvelope (Operational Flight Envelope, OFE)	218
13.1.5	Geteilte Aufmerksamkeit (Divided Attention Operation, DAO)	219
13.1.6	Ausfälle	219
13.2	Die neue Systematik in der Praxis	220
13.2.1	Definitionen und Generelles	221
13.2.2	Quantitative Kriterien	222
13.2.3	Hochfrequente Steuerbarkeit der UH-60A Black Hawk	224
13.3	Flugversuchsmanöver	225
13.3.1	Flugversuchsmanöver für Transporthubschrauber	225
13.3.2	Definition der Versuchsbedingungen und -manöver	226
13.3.3	Auswertung der Messkampagnen	229
14	Ausblick	231
Literatur		233
Bildnachweis		234
Stichwortverzeichnis		235