## 1 Flugtechnik

### 1.1 Atmosphäre

#### 1.1.1 Allgemeine Eigenschaften

Zusammensetzung:  $\sim 78\%N_2$ ,  $\sim 21\%O_2$ ,  $\sim 1\%He$ , H, He

Troposphäre (0-7/17 km):  $\frac{dT}{dH}=-6.5\cdot 10^{-3}\frac{K}{m}$  In ihr findet das Wetter statt

Tropopause (abhängig von Breitengrad und Jahr):

Äquator (17 km): T = 191KPole (7km): T = 221K

Standardatmosphäre (11 km):  $T_{11000} = 216.65K$ ,  $p_{11000} = 226.32HPa$ ,  $\rho_{11000} = 0.3639km/m^3$ 

Stratosphäre (bis  $\sim$  50 km): T=217K (direkt über Tropopause, max. bei 50 km)

Stratopause ( $\sim$  50 km): T=273K

Mesosphäre (bis  $\sim$  80 km): T=173K (negativer Temp. gradient)

Thermosphäre und Ionosphäre (bis  $\sim 800km$ ): T=1270K bei 480km

Exosphäre (ab 800km): Führt gleitend in den Weltall

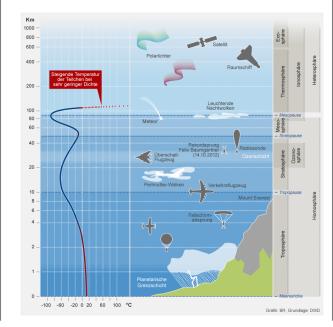
Physikalischen Eigenschaften:

- $p = \rho RT$  mit R = 287.3J/(kgK)
- Bernoulli:  $p + \frac{\rho}{2}V^2 = const$
- Schallgeschwindigkeit:  $a = \sqrt{\gamma RT}$  mit  $\gamma = c_p/c_v$
- $\frac{\Delta \rho}{\rho} \approx \frac{1}{2} M^2$ , Machzahl M = V/a

### 1.2 Standardatmosphäre

• H = 0m

- T = 288.15K, p = 1013HPa,  $\rho = 1.225kg/m^3$ ,  $q = 9.806m/s^2$
- H < 11000m:
- $\frac{T}{T_0} = \Theta(H) = 1 + \frac{a}{T_0}H = 1 22.558 \cdot 10^{-6} \cdot H$
- $\frac{p}{p_0} = \delta = \Theta^{5.2561}$
- $\frac{\rho}{\rho_0} = \sigma = \Theta^{4.2561}$
- H = 11000m:
- $\frac{T_{11000}}{T_0} = 0.7519$ ,  $\frac{p_{11000}}{p_0} = 0.2234$ ,  $\frac{\rho_{11000}}{\rho_0} = 0.2971$
- 11000m < H < 25000m:
- $\frac{T}{T_0} = 0.7519$ ,  $\frac{p}{p_0} = 0.2234 \cdot e^{-\frac{H-11000}{6341.9}}$ ,  $\frac{\rho}{\rho_0} = 0.2971 \cdot e^{-\frac{H-11000}{6341.9}}$
- Dynamische Zähigkeit der Luft:
- $\mu = (1.458 \cdot 10^{-6} \cdot T^{1}.5)/(T + T + 110.4)Ns/m^{2}$
- $\mu_0 = 17.894 \cdot 10^{-6} Ns/m^2$

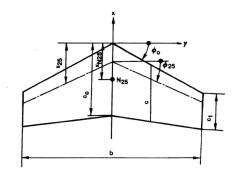


#### 1.3 Auftrieb

#### 1.3.1 Flügelgeometrie

- Zuspitzung:  $\lambda = \frac{c_t}{c_0}$
- Flügelfläche:  $F = \int_{-b/2}^{b/2} c(y) dy$
- Streckung:  $\Lambda = b^2/F$
- Mittl. geome. Flügeltiefe:  $\bar{c} = \frac{1}{b} \int_{-b/2}^{b/2} c(y) dy = F/b$
- Mittl. aero. Flügeltiefe:  $l_{\mu} = \frac{1}{F} \int_{-b/2}^{b/2} c^2(y) dy$
- Geometrischer Neutralpunkt = Ort wo die Änderung des Anstellwinkels keine Auswirkung auf Kraft und Moment hat
- $x_{N25} = \frac{1}{F} \int_{-b/2}^{b/2} c^2(y) x_{25}(y) dy \approx x_{c_0/4}, y_{N25} = 0$

Achtung:  $b_{qes} = 2 \cdot b_{fluqel}!$ 



	Recht	Trapez	Dreieck	Ellipse
F	bc	$\frac{c_0+c_t}{2}b$	$\frac{c_0}{2}b$	$\frac{\pi}{4}bc_0$
Λ	b/c	$2b/(c_0+c_t)$	$2b/c_0$	$4b/(\pi c_0)$
λ	1	$c_t/c_0$	0	-
$\overline{c}$	с	$(c_0 + c_t)/2$	$c_0/2$	$\pi/4$
$l_{\mu}$	c	$\frac{2}{3} \frac{c_0^2 + c_0 c_t + c_t^2}{c_0 + c_t}$	$2c_0/3$	$\frac{8}{3\pi}c_0$
$x_{25}$	c/4	$\frac{c_0}{4} + \frac{c_0 b}{6(c_0 + c_t)} (1 + \frac{2c_t}{c_0}) tg(\phi_{25})$	$\frac{c_0}{4} \frac{b}{6} t g(\phi_{25})$	$\frac{c_0}{4} \frac{b}{6} tg(\phi_{25})$

### 1.3.2 Flügelprofile

	Flügel (3D)	Profil (2D)
Auftrieb	$c_A = \frac{A}{\frac{1}{2}\rho V^2 F}$	$c_a = \frac{A'}{\frac{1}{2}\rho V^2 c}$
Widerstand	$c_W = \frac{W}{\frac{1}{2}\rho V^2 F}$	$c_w = \frac{W'}{\frac{1}{2}\rho V^2 c}$
Nickmoment	$c_M = \frac{M}{\frac{1}{2}\rho V^2 F l_\mu}$	$c_m = \frac{M'}{\frac{1}{2}\rho V^2 c^2}$

Hierbei sind Grössen mit Apostroph pro Spannbreite berechnet (Kraft/Moment pro b)

- Auftriebspolaren: Nullauftriebswinkel  $\alpha_0$  (Winkel wo aerodyn. Auftrieb verschwindet)
- $\alpha_0 = 0$  für symmetrische Profile
- $\alpha_0 < 0$  für gewölbte Profile
- Linearbereich
- $c_a = \frac{dc_a}{d\alpha}(\alpha \alpha_0)$  mit Auftriebsgradient
- $\frac{dc_a}{d\alpha}$ : Konstant im Linearbereich
- Maximaler Auftriebsbeiwert:  $c_{a,max}$  bestimmt die Abrissgeschwindigkeit
- Minimaler Auftriebsbeiwert:  $c_{a,min}$  analog wie  $c_{a,max}$  im Rückenflug

### 1.4 Widerstand

# 2 Einführung in die Fahrzeugaerodynamik

## 2.1 Grundlagen

### 2.2 Personenwagen

### 2.3 Nutzfahrzeuge

# 2.4 Rennfahrzeuge