

ПРИНЯТЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ И ПРАВИЛО ЗНАКОВ

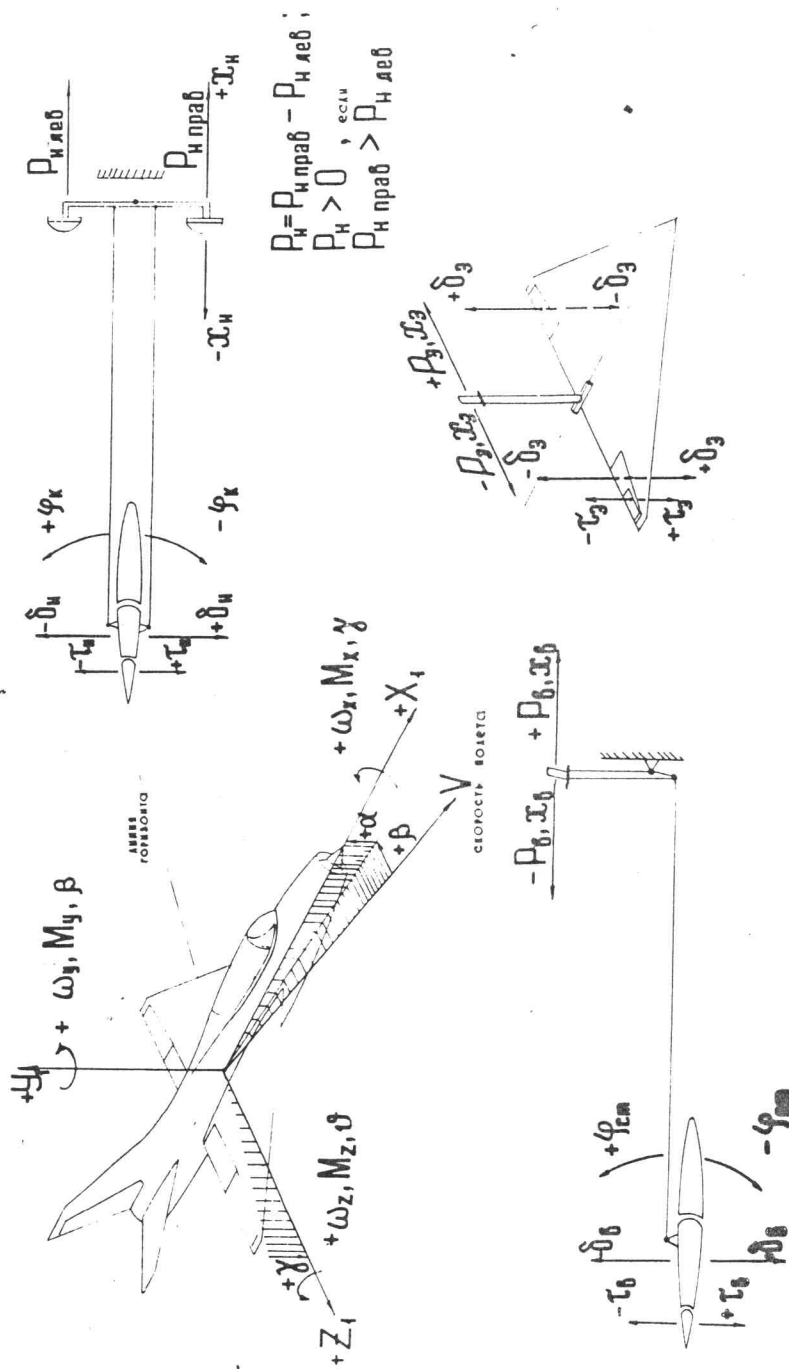


Рис. 1.3. Связанная система координат, обозначения и правило знаков, принятые при легких исследованиях устойчивости и управляемости самолета:

$n_x > 0$, если $\Sigma X > 0$; $n_y > 0$, если $\Sigma Y > 0$; $n_z > 0$, если $\Sigma Z > 0$, самолет скользит влево; $P_N = P_{N \text{ пр}} - P_{N \text{ лев}}$; $P_N > 0$, если $P_{N \text{ пр}} > P_{N \text{ лев}}$. Знаки углов отклонения элеронов (δ_z) и аэродинамического триммера (τ_z) приводятся к правому элерону; x — линейное перемещение рычага управления; δ_r — угол отклонения рычага управления. Индексы "в", "э", "н" относятся соответственно к продольному, поперечному и путевому каналам управления