



calculatoratoz.com



unitsconverters.com

Schub- und Leistungsanforderungen Formeln

Rechner!

Beispiele!

Konvertierungen!

Lesezeichen calculatoratoz.com, unitsconverters.com

Größte Abdeckung von Rechnern und wächst - **30.000+ Rechner!**

Rechnen Sie mit einer anderen Einheit für jede Variable - **Eingebaute Einheitenumrechnung!**

Größte Sammlung von Maßen und Einheiten - **250+ Messungen!**



Fühlen Sie sich frei, dieses Dokument mit Ihren Freunden zu TEILEN!

[Bitte hinterlassen Sie hier Ihr Rückkoppelung...](#)



Liste von 19 Schub- und Leistungsanforderungen Formeln

Schub- und Leistungsanforderungen ↗

1) Erforderliche Leistung für den gegebenen erforderlichen Schub des Flugzeugs ↗

$$fx \quad P = V_{\infty} \cdot T$$

[Rechner öffnen ↗](#)

$$ex \quad 3000W = 30m/s \cdot 100N$$

2) Erforderliche Leistung für eine gegebene Gesamtwiderstandskraft ↗

$$fx \quad P = F_D \cdot V_{\infty}$$

[Rechner öffnen ↗](#)

$$ex \quad 2999.7W = 99.99N \cdot 30m/s$$

3) Erforderlicher Mindestschub für einen gegebenen Auftriebskoeffizienten ↗

$$fx \quad T = P_{dynamic} \cdot A \cdot \left(C_{D,0} + \left(\frac{C_L^2}{\pi \cdot e \cdot AR} \right) \right)$$

[Rechner öffnen ↗](#)

$$ex \quad 99.76029N = 10Pa \cdot 20m^2 \cdot \left(0.31 + \left(\frac{(1.1)^2}{\pi \cdot 0.51 \cdot 4} \right) \right)$$



4) Erforderlicher Schub des Flugzeugs für die erforderliche Leistung

fx $T = \frac{P}{V_\infty}$

[Rechner öffnen !\[\]\(e78f798d4ea5c530c9db49e7d26e6b95_img.jpg\)](#)

ex $100N = \frac{3000W}{30m/s}$

5) Erforderlicher Schub des Flugzeugs für waagerechten, unbeschleunigten Flug

fx $T = P_{dynamic} \cdot A \cdot C_D$

[Rechner öffnen !\[\]\(05be7c7a8995decd503647c99211f7c2_img.jpg\)](#)

ex $100N = 10Pa \cdot 20m^2 \cdot 0.5$

6) Gewicht des Flugzeugs bei gegebenem Verhältnis von Auftrieb zu Luftwiderstand

fx $W_{body} = T \cdot LD$

[Rechner öffnen !\[\]\(fe3aebe81acea8d45108cd2768939da7_img.jpg\)](#)

ex $221N = 100N \cdot 2.21$

7) Gewicht des Flugzeugs bei gegebenen Auftriebs- und Widerstandscoeffizienten

fx $W_{body} = C_L \cdot \frac{T}{C_D}$

[Rechner öffnen !\[\]\(899d8b7697d64725bf017d3296cfcf1b_img.jpg\)](#)

ex $220N = 1.1 \cdot \frac{100N}{0.5}$



8) Gewicht des Flugzeugs bei gegebener erforderlicher Leistung

fx $W_{body} = P \cdot \frac{C_L}{V_\infty \cdot C_D}$

[Rechner öffnen !\[\]\(e2376d476d06eb31946dc01a69a4403a_img.jpg\)](#)

ex $220N = 3000W \cdot \frac{1.1}{30m/s \cdot 0.5}$

9) Gewicht des Flugzeugs für waagerechten, unbeschleunigten Flug bei vernachlässigbarem Schubwinkel

fx $W_{body} = P_{dynamic} \cdot A \cdot C_L$

[Rechner öffnen !\[\]\(0b5e7e25e8775f7e7e80906ada4f0021_img.jpg\)](#)

ex $220N = 10Pa \cdot 20m^2 \cdot 1.1$

10) Gewicht des Flugzeugs im waagerechten, unbeschleunigten Flug

fx $W_{body} = F_L + (T \cdot \sin(\sigma_T))$

[Rechner öffnen !\[\]\(bd3b31712ad9bab5a241210fa6925cdd_img.jpg\)](#)

ex $221N = 220N + (100N \cdot \sin(0.01\text{rad}))$

11) Leistung für gegebene aerodynamische Koeffizienten erforderlich

fx $P = W_{body} \cdot V_\infty \cdot \frac{C_D}{C_L}$

[Rechner öffnen !\[\]\(7bc43b319a082987e20f7bf78f4bab80_img.jpg\)](#)

ex $3013.636W = 221N \cdot 30m/s \cdot \frac{0.5}{1.1}$



12) Mindestschub des Flugzeugs erforderlich ↗

fx $T = P_{\text{dynamic}} \cdot S \cdot (C_{D,0} + C_{D,i})$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $99.2N = 10\text{Pa} \cdot 8\text{m}^2 \cdot (0.31 + 0.93)$

13) Mindestschub für gegebenes Gewicht erforderlich ↗

fx

[Rechner öffnen ↗](#)

$$T = (P_{\text{dynamic}} \cdot A \cdot C_{D,0}) + \left(\frac{W_{\text{body}}^2}{P_{\text{dynamic}} \cdot A \cdot \pi \cdot e \cdot AR} \right)$$

ex $100.1043N = (10\text{Pa} \cdot 20\text{m}^2 \cdot 0.31) + \left(\frac{(221N)^2}{10\text{Pa} \cdot 20\text{m}^2 \cdot \pi \cdot 0.51 \cdot 4} \right)$

14) Schub des Flugzeugs, der für ein gegebenes Verhältnis von Auftrieb zu Luftwiderstand erforderlich ist ↗

fx $T = \frac{W_{\text{body}}}{LD}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $100N = \frac{221N}{2.21}$

15) Schub für gegebene Auftriebs- und Widerstandscoeffizienten ↗

fx $T = C_D \cdot \frac{W_{\text{body}}}{C_L}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $100.4545N = 0.5 \cdot \frac{221N}{1.1}$



16) Schub für horizontalen und unbeschleunigten Flug ↗

fx $T = \frac{F_D}{\cos(\sigma_T)}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $99.995N = \frac{99.99N}{\cos(0.01\text{rad})}$

17) Schub-Gewichts-Verhältnis ↗

fx $TW = \frac{C_D}{C_L}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $0.454545 = \frac{0.5}{1.1}$

18) Schubwinkel für unbeschleunigten Horizontalflug bei gegebenem Auftrieb ↗

fx $\sigma_T = a \sin\left(\frac{W_{body} - F_L}{T}\right)$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $0.01\text{rad} = a \sin\left(\frac{221N - 220N}{100N}\right)$



19) Schubwinkel für unbeschleunigten Horizontalflug bei gegebenem Luftwiderstand ↗

fx $\sigma_T = a \cos\left(\frac{F_D}{T}\right)$

Rechner öffnen ↗

ex $0.014142\text{rad} = a \cos\left(\frac{99.99\text{N}}{100\text{N}}\right)$



Verwendete Variablen

- **A** Bereich (*Quadratmeter*)
- **AR** Seitenverhältnis eines Flügels
- **C_D** Widerstandskoeffizient
- **C_{D,0}** Null-Auftriebs-Luftwiderstandsbeiwert
- **C_{D,i}** Luftwiderstandsbeiwert durch Auftrieb
- **C_L** Auftriebskoeffizient
- **e** Oswald-Effizienzfaktor
- **F_D** Zugkraft (*Newton*)
- **F_L** Auftriebskraft (*Newton*)
- **LD** Verhältnis von Auftrieb zu Widerstand
- **P** Leistung (*Watt*)
- **P_{dynamic}** Dynamischer Druck (*Pascal*)
- **S** Bezugsfläche (*Quadratmeter*)
- **T** Schub (*Newton*)
- **TW** Schub-Gewichts-Verhältnis
- **V_∞** Freestream-Geschwindigkeit (*Meter pro Sekunde*)
- **W_{body}** Körpergewicht (*Newton*)
- **σ_T** Schubwinkel (*Bogenmaß*)



Konstanten, Funktionen, verwendete Messungen

- **Konstante:** pi, 3.14159265358979323846264338327950288
Archimedes-Konstante
- **Funktion:** **acos**, acos(Number)
Die Umkehrkosinusfunktion ist die Umkehrfunktion der Kosinusfunktion. Es handelt sich um die Funktion, die ein Verhältnis als Eingabe verwendet und den Winkel zurückgibt, dessen Kosinus diesem Verhältnis entspricht.
- **Funktion:** **asin**, asin(Number)
Die Umkehrsinusfunktion ist eine trigonometrische Funktion, die das Verhältnis zweier Seiten eines rechtwinkligen Dreiecks annimmt und den Winkel gegenüber der Seite mit dem gegebenen Verhältnis ausgibt.
- **Funktion:** **cos**, cos(Angle)
Der Kosinus eines Winkels ist das Verhältnis der an den Winkel angrenzenden Seite zur Hypotenuse des Dreiecks.
- **Funktion:** **sin**, sin(Angle)
Sinus ist eine trigonometrische Funktion, die das Verhältnis der Länge der gegenüberliegenden Seite eines rechtwinkligen Dreiecks zur Länge der Hypotenuse beschreibt.
- **Messung:** **Bereich** in Quadratmeter (m^2)
Bereich Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** **Druck** in Pascal (Pa)
Druck Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** **Geschwindigkeit** in Meter pro Sekunde (m/s)
Geschwindigkeit Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** **Leistung** in Watt (W)
Leistung Einheitenumrechnung ↗



- **Messung: Macht** in Newton (N)
Macht Einheitenumrechnung ↗
- **Messung: Winkel** in Bogenmaß (rad)
Winkel Einheitenumrechnung ↗



Überprüfen Sie andere Formellisten

- Anforderungen zum Heben und Ziehen Formeln 
- Schub- und Leistungsanforderungen Formeln 

Fühlen Sie sich frei, dieses Dokument mit Ihren Freunden zu TEILEN!

PDF Verfügbar in

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

5/16/2024 | 9:44:08 AM UTC

[Bitte hinterlassen Sie hier Ihr Rückkoppelung...](#)

