

# WIADOMOŚCI TECHNICZNE LOTNICTWA

K W A R T A L N I K

WYDAWANY PRZEZ DEPARTAMENT AERONAUTYKI M. S. WOJSK., JAKO DODATEK DO  
„PRZEGLĄDU LOTNICZEGO”

Autorzy artykułów zamieszczonych w „Wiadomościach Technicznych Lotnictwa”  
są odpowiedzialni za poglądy w nich wyrażone.



235

## T R E Ś C :

	str
<i>Kpt. pil. inż. Józef Koziarski.</i> W szkolenie personelu technicznego zajętego przy spawaniu w lotnictwie . . . . .	1
<i>Kazimierz Korsak.</i> Metoda Howarda . . . . .	12
<i>C. B. Z. P.</i> 14-ta Międzynarodowa Wystawa Lotnicza w Paryżu w 1934 roku . . . . .	20
<i>Dr. inż. Józef Pawlikowski.</i> Wycieczka Z. P. I. Lotn. do Niemiec . . . . .	42

Kpt. pil. inż. JÓZEF KOZIARSKI.

# Wyszkolenie personelu technicznego, zajętego przy spawaniu w lotnictwie \*)

## I. WSTĘP.

Jeszcze nie tak dawno inżynier, budujący płatowiec był zmuszony sam wykonywać tak silnik jak i płatowiec. A dziś? Specjalizacja poszła bardzo daleko nietylko w budowie różnych typów płatowca, ale nawet w poszczególnych częściach. Kto inny buduje płatowiec drewniany, kto inny stalowy spawany. Ten wykonywuje koła, a tam ten chłodnice i t. d.

Kilka lat temu zaledwie uważano, że spawanie może się zajmować tylko robotnik. Rzeczą inżyniera było wskazanie tylko gdzie ma być spawane. Ale jak — to go nic nie obchodziło. Jeszcze nawet obecnie spotyka się nawet dobrych i światłych techników, którzy uważali sobie za ujmę przejście kursu spawacza.

Czy jednak wystarczy ogólna wiedza spawarska dla technika lotniczego? Czy w ramach samego lotnictwa wystarcza jednolite wyszkolenie? Na te pytania postaram się odpowiedzieć później.

## II. DOBÓR PERSONELU.

Nie jest rzeczą obojętną, kogo wybieramy do szkolenia. Nie wszystkie kategorie ludzi nadają się do tego celu. Pewna praktyka pozwala jednak nawet bez głębszej znajomości osobnika określić jego przydatność. Dobór odpowiednich ludzi przed przystąpieniem do nauki spawania uważam za rzecz podstawową, o ile potem nie chcemy mieć rozczarowań. Zajmiemy się omówieniem pokrótce tej sprawy.

### 1. Robotnicy.

Jak wykazała moja mała praktyka najlepszym elementem uczniowskim są młodzi chłopcy, posiadający ukończone szkoły rzemieślnicze lub ze znajomością ślusarstwa. Chłopcy tacy mają „lekką rękę” jak się potocznie mówi. Umysł ich lekki i podatny daje się kształtować wedle woli kierownika. Brak rutyny usuwa wpływ uprzedzenia.

Myliłby się ten, kto by liczył na lepsze wyniki, szkoląc ludzi, którzy już mieli do czynienia z palnikiem. Trzeba przyjąć za zasadę, iż ucznia trzeba nietylko nauczyć, ale *przekonać* o słuszności wywodów. I to jest może najtrudniejszą rzeczą. Tu wchodzi w grę nietylko brak przygotowania robotnika z metalurgii, wytrzymałości materiałów i termodynamiki, ale i rutyna. Rutyna, która stwarza kask ochrony na mózgu osobnika. Osobnik ten broni się wszelkimi sposobami przed zmianą tego, co wykonywał przez szereg lat, a do czego go zmuszają.

Spotykałem się z ludźmi o głowach pozornie bardzo otwartych, wybitnymi mechanikami. Ludzie ci posiadali

nawet pewne wiadomości ogólne. Niestety na podstawie tych wiadomości bądź co bądź niedostatecznych, urabiają sobie pewne pojęcie i, stawiając błędne przesłanki, wyciągają wadliwe wnioski. Częstokroć niema sposobu przekonania ich. A nawet o ile się go przekona, nie można być pewnym, że robotnik ten zastosuje się do reguł.

Pozwolę sobie przytoczyć następujący przykład. Powierzono mi szkolenie spawaczy kolejowych. Między nimi było kilku starych, rutynowanych spawaczy. Kilku z nich opierało się z całej siły jakimkolwiek zmianom w pracy. Ponieważ wszystkie środki zawiodły, zagroziłem wyrzuceniem z kursu. Groźba ta pozornie pomogła. Ale tylko pozornie. Robotnicy ci, zmuszeni do stosowania się do wskazówek instruktorów, doszli nawet do bardzo dobrych rezultatów. Niestety po ukończeniu kursu niewielu tylko stosowało się do tego, czego ich nauczono. Jeden z nich nie chciał spawać elektrodą powleczoną, twierdząc, że gołą spawa się łatwiej i lepiej! Zmuszony do spawania elektrodą, robił to bardzo niechętnie, a wyniki roboty były rzeczywiście gorsze. Inny robotnik, który entuzjasmował się spawaniem „w tył” i „w górę” nigdy w warsztacie nie chciał spawać temi metodami. Najgrubsze elementy spawał „w przód”. Co ciekawsze, że robotnik ten przyznawał, że spawanie „w tył” lub „w górę” jest dużo łatwiejsze i lepsze od spawania „w przód”. Wina leżała i w tem, że personel kierowniczy warsztatu miał bardzo małe pojęcie o spawaniu i wobec tego nie umiał narzucić robotnikowi sposobu pracy.

Ktoś by mógł przypuścić, że o ile weźmie spawacza rutynowanego, który nawet przeszedł dobre normalne wyszkolenie, ale przez cały czas pracował naprzykład przy konstrukcjach budowlanych, zdoła przez stosunkowo krótkie przeszkolenie uzyskać dobrego spawacza lotniczego. Niestety byłby to zasadniczy błąd. Robotnik taki prawie nigdy nie będzie dobrym spawaczem lotniczym. Praca ciężkim palnikiem przy grubych elementach daje „ciężką rękę”. Spawacz taki nie może się przyzwyczaić do manewrowania płomieniem, co jest tak ważne przy spawaniu lotniczym. Będzie sobie bagatelizował cały szereg podstawowych zasad, stawianych przy spawaniu elementów delikatnych.

Jak się okazuje najlepszy element. do spawania części bardzo delikatnych naprzykład usterzenia, stanowią kobiety. Wielki wpływ wywiera tu dużo większa sumienność w pracy u kobiety oraz „lekką ręką”. Przy zwiedzaniu jednej z fabryk zauważyłem, że najlepiej spawała jedna kobieta. O ile wszyscy mężczyźni wykazali bardzo duże zmanierowanie o tyle kobieta miała go najmniej! Z tego należałoby wnosić, że kobieta trudniej dochodzi do zmanierowania prac rutyną oraz wkłada nie-

\*) Artykuł dyskusyjny.



jako część swej duszy w to co robi, starając się zrozumieć. Możliwe, że gra tu rolę do pewnego stopnia atawizm. Trzeba się liczyć, że praca kobiety jest bardzo mało schematyczna. Czynności w gospodarstwie domowym są tego rodzaju, że zmuszają do ich indywidualnego traktowania.

#### Streszczając:

Przy szkoleniu na przyszłych spawaczy lotniczych należałoby się trzymać następujących wytycznych:

1. Brać przede wszystkim ludzi młodych ze skończoną szkołą rzemieślniczą.
2. Unikać robotników, którzy już spawali.
3. Nie brać nigdy rutynowanych spawaczy zatrudnionych w innych gałęziach przemysłu.
4. Do prac specjalnie delikatnych brać kobiety.

#### 2. *Personel techniczny — wytwórczy.*

Jeżeli mamy zamiar przeprowadzać tak ścisłą selekcję robotników spawaczy dlaczego mielibyśmy pominąć personel kierowniczy? Toć ten personel ma stawić robotnikowi swe wymagania i kontrolować ich wykonanie. Znaną zaś jest rzeczą, że chcąc od kogoś wymagać trzeba się samemu dobrze znać na rzeczy. Trzeba przyjąć, że względy prestiżowe grają w wytwórni bardzo wielką rolę. Pewnego razu znalazłem się w wytwórni. Ponieważ niektóre rzeczy nie podobały mi się, zwróciłem na nie uwagę. Niestety nie spotkałem się ze zrozumieniem. Kierownik-inżynier, który nie znał się na spawaniu, nie zabierał głosu zbyt zdecydowanie. Natomiast majster oraz robotnicy kategorycznie protestowali, twierdząc, że tak jest najlepiej i inaczej wykonać się nie da. Jednocześnie spostrzegłem drwiące spojrzenia, zamieniające pomiędzy robotnikami. Spojrzenia te dotyczyły oczywiście mnie. Wobec tego postanowiłem przekonać praktycznie. Zażądałem palnika i materiału. W momencie gdy wzięłem palnik do ręki i zapaliłem go, usłyszałem szepem rzucane prze jednego robotników zdanie: „Popatrz, on umie trzymać palnik!” Po dokonanej demonstracji z miejsca zmienił się ich stosunek do mnie. Zauważyłem pewnego rodzaju uszanowanie. Żaden też nie pozwolił sobie więcej na krytykowanie moich uwag.

*Jest rzeczą konieczną, by zwierzchnik mógł imponować podwładnemu.* To imponowanie nie może być tylko teoretyczne, którego robotnik nie rozumie, ale i praktyczne. Robotnik musi być stale pod wrażeniem, że kierownik zna się dobrze na rzeczy i że się nie da wyprowadzić w pole.

Zajmijmy się pokolei sprawą personelu kierowniczego, a to:

- a. Personelem biura konstrukcyjnego i warsztatowego.
- b. Personelem warsztatowym.

#### a) *Personel biura konstrukcyjnego i warsztatowego.*

Z czego do tej pory po większej części ten personel się rekrutuje? W pewnym biurze studjów jest naprzykład konstruktor, który budował dotąd płatownice drewniane lub metalowe-nitowane. Powiedzmy, że owoce jego pra-

cy były bardzo dobre, czem zdobył sobie pewien rozgłos. Raptem stawia sobie za zadanie lub zlecają mu zbudowanie płatownca spawanego. Jakże się do tego zabiera?

Przedewszystkiem powiada sobie tak: zrobił maszynę tamten, maszyna ta dobrze lata, dlaczegoż nie mógłbym zrobić ja? Czyż jestem gorszym konstruktorem od niego? Wobec tego zabiera się do mniej lub więcej sumiennego studjowania literatury. Niestety literatura techniczna-lotnicza, dotycząca spawania prawie nie istnieje). Przyznać się, że się nie ma o spawaniu pojęcia, żądać przeszkolenia? Duma znanego konstruktora na to nie pozwala. Przypuśćmy nawet, że po przestudjowaniu całej literatury, stojącej do dyspozycji konstruktor zapoznał się z wytycznymi konstrukcyjnymi, zrozumiał pracę szwu, skurcze i t. p. Czyż jednak jest w stanie zdać sobie sprawę z możliwości wykonania? Toć on palnik widział tylko zdaleka! Nie mówię już o tem, że on nie ma jeszcze jako nowicjusz zaufania do spawania. Myśli ciągle kategorjami nitów i śrub. Zresztą niema się co dziwić — człowiek jest konserwastystą.

Jako przykład konserwatyizmu i sceptycyzmu co do spawania niech posłużą następujący przykład. Pewien inżynier projektuje płatowniec spawany. Dotąd inżynier ten budował tylko maszyny nitowane — zresztą dobre. Przy projektowaniu węzła dość złożonego, chcąc go wzmocnić, postanowił dać nakładki. Nakładki te były spojone z rurami. (Rys. 1). Nie miał jednak natyle zaufania do spawania i postanowił jeszcze te nakładki znitować z rurami! Nic nie pomogły uwagi specjalisty, uparł się i tak kazał zrobić. I cóż się okazało? Mimo wadliwego kształtu nakładki, przy którym pęknięcie winno nastąpić w miejscu, gdzie przekrój przegrzany (odpuszczony) jest największy t. j. w p. A, przy pierwszej próbie węzeł pękł w p. B. Pęknięcie to nastąpiło właśnie w miejscu, gdzie był położony nit. Trzeba jednak zaznaczyć, że niezrozumiały upór nie pozwolił mimo wszystko przyznać mu się do swego błędu!

Dobrze jeszcze, jeżeli konstruktor w ciągu praktyki sparzywszy się, zdaje sobie sprawę z braków, jeżeli ma odwagę cywilną do nich się przyznać. Naprzykład jeden ze znanych i cenionych inżynierów, natrafiwszy na trudności, pojechał do pewnej instytucji, zajmującej się naukowo spawaniem, z prośbą o radę. W instytucji tej pobylł dwa dni, pobawił się trochę palnikiem i doszedł do wniosku, że popełniał przedtem cały szereg błędów, których już teraz po dwóch dniach uniknąłby!

Dobrze to jeszcze o ile duma konstruktora pozwala mu się do tego otwarcie przyznać. Spotkałem jednak innego, który śmiertelnie się oburzył na samą myśl kursu. „Buduję już maszyny od dziecięciu lat i nie potrzebuję, by mię ktoś uczył!” — odrzekł. Tacy są najgorsi! Robią błędy podstawowe, nie chcąc się do nich przyznać.

Ktoś powie, że wystarczy o ile warsztat będzie posiadał dobrego specjalistę, który będzie dawał wskazówki konstruktorowi co do możliwości wykonania. Pomijam to, że sama znajomość tych możliwości nie wystarczy ale trzeba się liczyć, że konstruktor, stojący zawsze wyżej od warsztatowca, nosi też dużo wyżej głowę i nie pozwoliłby na zrobienie sobie jakichkolwiek uwag.

3052/43697

4726



Jakże więc zaopatrywać się w konstruktorów? Moim zdaniem powinno się ich rekrutować z ludzi, którzy po skończeniu wyższego zakładu naukowego np. politechniki, przeszli bardzo dokładne wykształcenie spawarskie lotnicze. Ludzie ci winni przejść możliwie jaknajdłuższą praktykę warsztatową, a dopiero potem przejść przez biuro warsztatowe do biura konstrukcyjnego. Z takiego dopiero inżyniera może być pożytek. Nie znaczy to, że wolno mu już ostatecznie zerwać z warsztatem, a przywiązać się do ołówka i rysownicy. Nie, łączność z warsztatem musi być stale utrzymana. Tylko ten sposób współpracy może dać owoce.

A personel wykonawczy biura konstrukcyjnego? Wszystkie wyżej podane uwagi, dotyczące konstruktorów, odnoszą się w całej rozciągłości i do nich. Boć to z pomiędzy tych inżynierów muszą się wyłonić w przyszłości talenty konstruktorskie.

Jak z powyższych wywodów wynika przygotowanie konstruktora wymaga długiego czasu, natomiast wytwórnia musi produkować. Jak z tego wybrnąć?

Otóż do czasu ustalenia sposobu urabiania konstruktorów i personelu wykonawczego każda wytwórnia winna zorganizować obowiązkowe kursy. Na kursy te, zorganizowane bardzo poważnie tak pod względem teoretycznym jak i praktycznym winni uczęszczać *wszyscy bez wyjątku zatrudnieni* w biurze konstrukcyjnym.

Fałszywy wstyd musi ustąpić. W myśl rosyjskiego przysłowia: „uczy się całe życie a głupcem się umiera” — nawet od najprostszego człowieka można dużo skorzystać. Trzeba tylko chcieć!

Każdy ktokolwiek ma styczność z produkcją spawaną *musi* się na tem dobrze znać i to tak teoretycznie jak i praktycznie.

Rysunki z biura warsztatowego winny wyjść w takiej postaci, by pozostawić spawaczowi tylko staranne wykonanie i ściśle przestrzeganie wskazówek, zawartych w rysunkach i bezpośredniego przełożonego. Nie można naprzykład na rysunku napisać tylko „spawane”. Bo w takim razie kto ma decydować o kolejności, kierunkach i metodach spawania, o średnicy spoiwa i t. p.? Zostawić to do uznania spawacza? Ten ani nie jest do tego przygotowany ani niema czasu. Nie wolno też tego pozostawić na głowie kierownika warsztatu, bo ten nie da sobie rady. Ale w tym celu tak personel biur konstrukcyjnych Streszczając wywody rozdziału 2-go należałoby przy-

nych jak i warsztatowych musi być odpowiednio przygotowany.

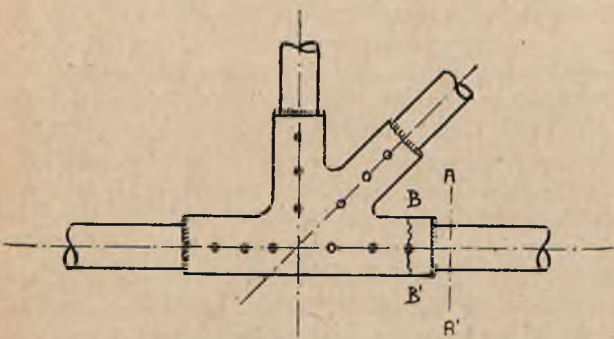
#### b. Personel kierowniczy — warsztatowy.

Myliłby się ten, kto by przypuszczał, że wystarczy wziąć pierwszego lepszego inżyniera, obeznanego ze spawaniem, by ten dał sobie radę w warsztacie lotniczym. W dzisiejszych czasach wiedza spawarska bardzo się różniczkowała. Dobre zrozumienie procesów technologicznych spawania wymaga nie tylko znajomości metalurgii, termodynamiki i wytrzymałości materiału, ale i dokładnego zrozumienia a nawet raczej wycucia warunków w jakich dana część pracuje. Człowiek, operujący stale obciążeniami statycznymi, (za jakie najczęściej przyjmujemy obciążenia w konstrukcjach grubościennych) nie jest w stanie wczuć się w obciążenia dynamiczne, a z takimi mamy do czynienia w lotnictwie. Przy obecnym stanie wiedzy liczymy wprawdzie płatowiec statycznie, ale która jego część jest narażona na takie obciążenia? Nie pomyliłby się dużo przyjmując, że żadna.

Jak wykazują dotychczasowe próby na zmęczenie, o ile wytrzymałość doraźną materiału rodzimego, zdrowego przyjmijmy za 100%, to wytrzymałość wynosi około 60%. Wytrzymałość spoiny dobrze wykonanej wynosi tylko około 40 — 42% a źle wykonanej spada nawet do 10%! Przy czym próba statyczna tej spoiny wykazuje nawet 95%.

Jak trudno inżynierowi nieobeznanemu ze spawaniem lotniczym wczuć się w nie, niech wyjaśni następujący przykład. Jednemu z dobrych i znanych zresztą specjalistów starałem się wyjaśnić znaczenie średnicy spoiwa, kształtu płomienia palnika i t. p. Zdawało się, że zrozumiał. Po pewnym czasie inżynier ten znalazł się w wytwórni lotniczej przy produkcji płatowców. Później przyznał mi się, że dopiero zetknąwszy się bezpośrednio z płatowcem, zrozumiał moje wywody i ich doniosłość. Jakże więc można wymagać od przeciętnego specjalisty, by ten był odrazu dobrym kierownikiem spawania w warsztacie lotniczym? Jak on może sobie uzmysłowić warunki pracy szwu, bez znajomości aerodynamiki, mechaniki lotu? A bez dobrego zrozumienia nie może być mowy o jego produktywnej i odpowiedzialnej pracy. Warsztatowcy winni być bezwzględnie inżynierami lotnictwa, gruntownie obznajmieni ze spawaniem lotniczym, co się zresztą pokrywa z moim poprzednim rozumowaniem. Jąc, że:

1. Cały personel inżynierski, zatrudniony przy produkcji lotniczej spawanej winien się rekrutować z pośród inżynierów, którzy pokończyli wyższe studia techniczne lotnicze.
2. Personel ten winien przejść bardzo dokładnie wykształcenie spawarskie specjalne, lotnicze tak teoretyczne jak i praktyczne.
3. Przejście do biura warsztatowego winno być uwarunkowane praktyką warsztatową a do biura konstrukcyjnego — praktyką w obu poprzednich działach.
4. Rekrutowanie konstruktorów winno się odbywać tylko z pośród inżynierów, którzy wybiją się z pośród personelu biura konstrukcyjnego.



Rys. 1.



### 3. Personel nadzorczy.

Jeżeli wytwórnia ma pracować sprawnie, musi wewnątrz niej panować dyscyplina pracy, oparta na zaufaniu i posłuchu dla zwierzchników. Każdy zwierzchnik jest więc władzą. Każda władza, by nią być musi posiadać zasadnicze jej elementy: możność rozkazywania, nadzoru i karania. Nici tej władzy muszą się skupiać w jednych rękach dyrekcji. Jest też rzeczą niedopuszczalną, by gdziekolwiek czynność wykonawcy pod względem zależności zajął się z nadzorem. Nadzór musi być organem dyrekcji i jej *tylko bezpośrednio podlegać*. Ze względu na sam charakter, praca nadzoru jest bardzo delikatna. Ponieważ ten decyduje o przyjęciu lub odrzuceniu wykonanej części, musi się cieszyć wielkim autorytetem technicznym. To może zdobyć tylko przez odpowiednie przygotowanie. Ileż to razy widziałem, że nadzór czy to z nadmiernej sumiennosci czy z braku znajomości rzeczy, czy też poprostu przez złośliwość odrzucił przedmiot źle wykonany, ale który z łatwością dałby się uratować bez najmniejszej szkody dla jego wartości. Oczywiście ten sposób postępowania przysparza wytwórni wielkie straty. Trzeba zaś wziąć pod uwagę, że właśnie spawanie jako proces technologiczny bardzo specjalny, daje duże możliwości do krytyki, brakowania lub też ratowania części źle wykonanych. Weźmy taki przykład. W fabryce silników obrabia się kartery, które są odlane ze stopu glinu. Pod koniec obróbki okazuje się, że w którym miejscu zauważono pory. Jak wiadomo takie pory w większości wypadków dadzą się usunąć przy pomocy nakładania. Przyczem całość nic na tem nie traci — przeciwnie — częstokroć zyskuje. Tu jednak wchodzi w grę nadzór. Jego rzeczą jest zdecydować, czy daną naprawę można przyjąć. Oczywiście *musi się na rzeczy bardzo ale to bardzo dobrze znać*. Znajomość tę zaś może osiągnąć tylko przez dokładne opanowanie przedmiotu tak teoretycznie jak i praktycznie.

Jakże więc będziemy dobierali personel nadzorczy?

Zdając sobie sprawę z trudności jego pracy i odpowiedzialności zadania, należy doborowi nadzoru a głównie kierownikom poświęcić niemniej uwagi, niż doborowi konstruktora.

Zajmijmy się pokrótce doбором:

- a) personalu nadzorczego — kierowniczego,
- b) personel nadzorczy — wykonawczy.

#### a. Personel nadzorczy kierowniczy.

Jak już wyżej zaznaczyłem doborowi personelu nadzorczego — kierowniczego trzeba poświęcić niemniej uwagi, niż doborowi konstruktorów. Ponieważ ma on decydować o przyjęciu względnie odrzuceniu wytworzonych części, musi się znać tak samo dobrze na pracy konstruktora jak i warsztatu. Biorąc pod uwagę bardzo trudną a częstokroć delikatną rolę nadzoru, należy do niego dobierać ludzi bardzo taktownych, zrównoważonych. Trzeba się bądź co bądź liczyć, że nadzór sam jest organem fabryki i jako taki musi dbać o jej interesy. Z drugiej jednak strony jego obowiązkiem jest zmuszanie personelu wytwórczego do jaknajwiększej solidności pracy. Posta-

wwszy jednak jakiś zarzut musi mieć możność udowodnić go. W przeciwnym wypadku straci bardzo szybko autorytet. Za utratą aurytetu pójdzie lekceważenie oraz dążność do utrudnienia mu pracy i ukrywania błędów przed jego okiem. Tymczasem winien wytworzyć o sobie opinię, że nic przed jego okiem nie może się ukryć. Jak więc z tego widać kwalifikacje nadzoru muszą być bardzo wysokie.

Jak więc dobierać ludzi do nadzoru technicznego, by ten mógł sprostać tak wysokim wymaganiom?

Mojem zdaniem do nadzoru winno się brać ludzi, którzy przeszli te same szczeble co i konstruktorzy. Jednak u nich należy położyć silniejszy nacisk na warsztat. Straż ich w biurze konstrukcyjnym i warsztatowym można ograniczyć do minimum, by tylko umożliwić zrozumienie pracy konstruktora i przygotowania rysunków operacyjnych.

Natomiast pod względem praktycznym winni stać na bardzo wysokim poziomie. *Tylko doskonali praktycy mogą sprawować kontrolę bez zarzutu*. Trzeba się liczyć, że częstokroć podczas dyskusji z personelem wytwórczym praktyczny pokaz *uskuteczniejszy osobiście* przez nadzór może spowodować przyznanie mu słuszności.

#### b. Personel nadzorczy — wykonawczy.

Jeżeli chodzi o kwalifikacje charakterowe, wszystkie uwagi, zawarte powyżej mają swoje zastosowanie w całej rozciągłości. Pod względem, fachowym, winno się ich dobierać z pośród majstrów *wybitnych* praktyków. Trzeba pomyśleć, że ten może kontrolować pracę spawacza, kto sam bardzo dobrze spawa.

Streśćmy wywody rozdziału 3-go.

1. Personel nadzorczy — kierowniczy winien się rekrutować z pośród inżynierów, którzy pokonczyli wyższe studia lotnicze.
2. Winni oni przejść bardzo dokładne wykszolenie spawarskie tak praktyczne jak i teoretyczne.
3. Inżynierowie ci winni przejść podstawowe działy fabryczne: warsztat, biuro warsztatowe, biuro konstrukcyjne oraz laboratorium. Pobyt ich w biurze konstrukcyjnym może być ograniczony tylko do zaznajomienia się z pracą konstruktorską. Winni oni być wybitnymi praktykami, którzy wybili się w warsztacie.
4. Personel nadzorczy — wykonawczy winien się dobierać z pośród inteligentnych majstrów, doskonałych praktyków.

### III. ORGANIZACJA WARSZTATU SZKOLNEGO.

#### 1. Ogólne wytyczne.

Jeszcze do tej pory w szkolnictwie, głównie praktycznym, istnieje improwizowanie. Szkoli się częstokroć ucznia, w sposób w jaki on w życiu nigdy nie będzie pracował. Sprzęt zwykle jest stary, zużyty.

Warsztat musi być zorganizowany wzorowo. Trzeba ucznia nie tylko nauczyć, że warsztat powinien być zorganizowany tak i tak, ale pozwolić mu przez czas szkolenia „opatrzyć się” z temi urządzeniami. Musi on sobie



wbić w głowę, że to co widzi jest konieczne, że bez tego nie można się obejść.

## 2. Urządzenia spawarskie.

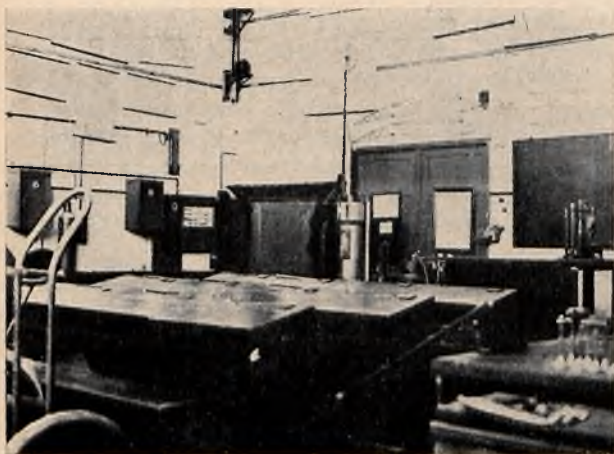
W myśl powyższych wywodów, urządzenie spawalni winno być jaknajbardziej nowoczesne, jaknajbardziej wzorowe. Chodzi o to, by ucznia przyzwycząić do porząd-

ku, by mógł się „opatrzyć”. Poprostu pewne zasady muszą mu „wejść w krew”. Rys. 2 podaje widok części spawalni ze stanowiskami uczniowskimi.

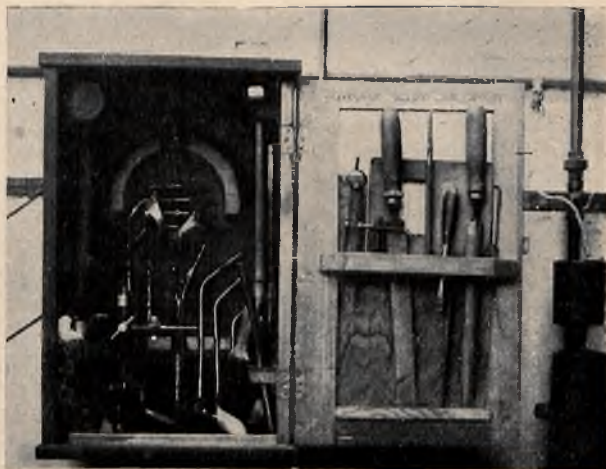
Ograniczę się na podaniu kilku szczegółów.

Stanowisko ucznia (rys. 3).

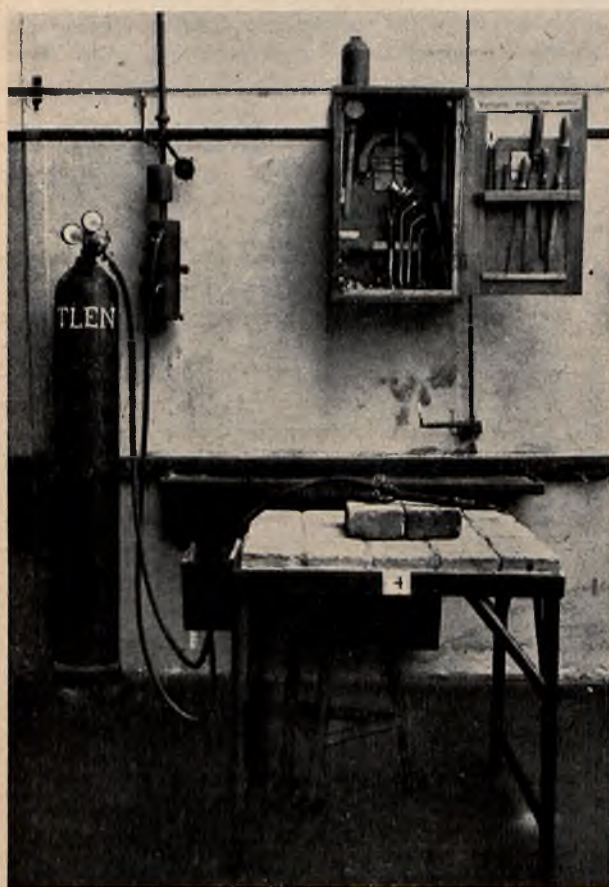
Stanowisko ucznia może się składać ze stołu, stołka, wanyenki do wody, miejsca na butlę tlenową, półeczki pod-



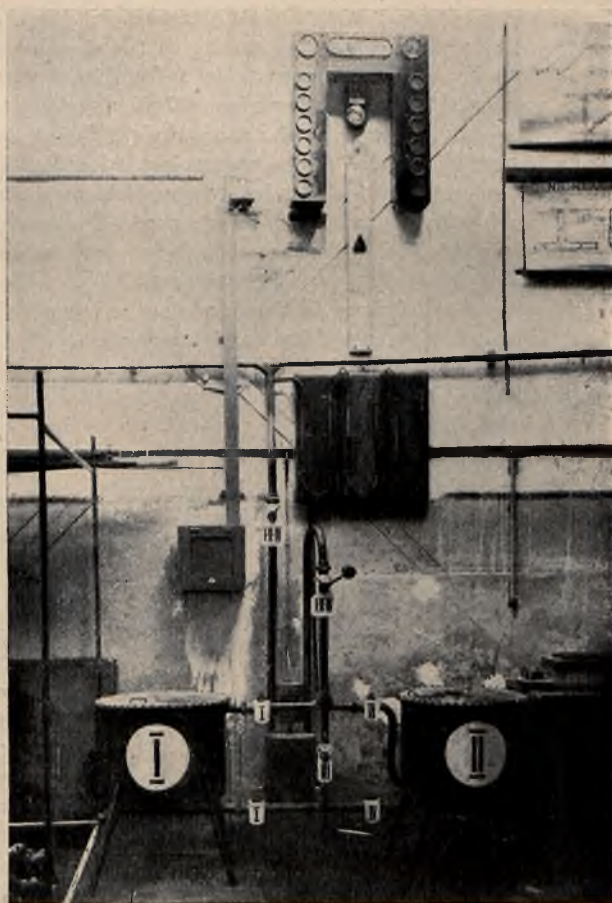
Rys. 2.



Rys. 4.



Rys. 3.



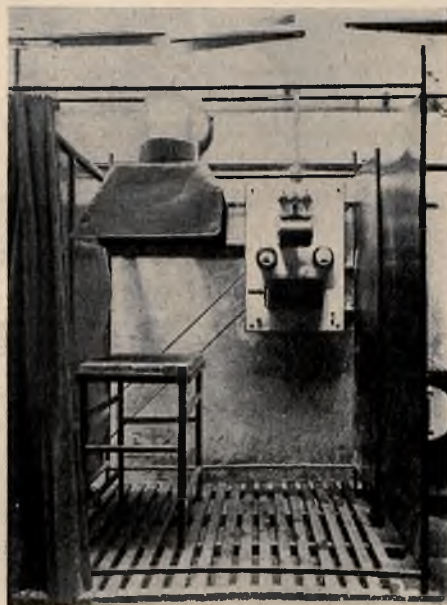
Rys. 5.



ręcznej, bezpiecznika wodnego oraz z szafki z narzędziami i przyborami. Na każde dwa stanowiska przypada jeden palniczek do zapalania palnika.

Bezpiecznik wodny oraz butla winny się znajdować po prawej stronie, by ułatwić ich sprawdzanie (ciśnienie tlenku i t. d.).

Szafka ucznia (rys. 4) zawiera komplet narzędzi i przyrządów jak palniki, pilniki, młotki, klucze i t. p. Celem tego jest takie wyposażenie ucznia, by był samowystarczalnym. Wprawdzie podobne urządzenie jest stosunkowo drogie, ale w rezultacie się opłaca. Każdy posiada klucz do swej szafy i jest za całość odpowiedzialny. By umożliwić zamianę uszkodzonego narzędzia lub przy-



Rys. 6.

rzędu u kolegi, wszystkie przedmioty noszą kolejny numer stanowiska. W ten sposób unika się nieporozumień. Z drugiej strony uczeń wie, że zawsze pozna się do kogo należy uszkodzony przedmiot. W rezultacie jednorazowy wydatek sownie się opłaca.

Zespół: bezpiecznik główny, oczyszczacze. (Rys. 5). Oczyszczacze, których musi być dwa, by zapewnić ciągłość pracy, oraz bezpiecznik winny być zgrupowane obok siebie. W ten sposób unika się niepotrzebnego prowadzenia zbyt długich rurociągów. Dla celów szkolnych winny one być tak urządzone, by można było gaz przepuścić z pominięciem oczyszczaczy. System kurków zezwala na całkowite wyłączenie systemu oczyszczacz-bezpiecznik, włączenie oczyszczacza I lub II lub puszczenie gazu nieoczyszczzonego wprost. Odpowiednie tabliczki na oczyszczaczach oraz kurkach z numerami uniemożliwiają jakąkolwiek pomyłkę. Np. chcąc, by pracował oczyszczacz I, otwieramy wszystkie kurki znaczone „I”.

Manometry.

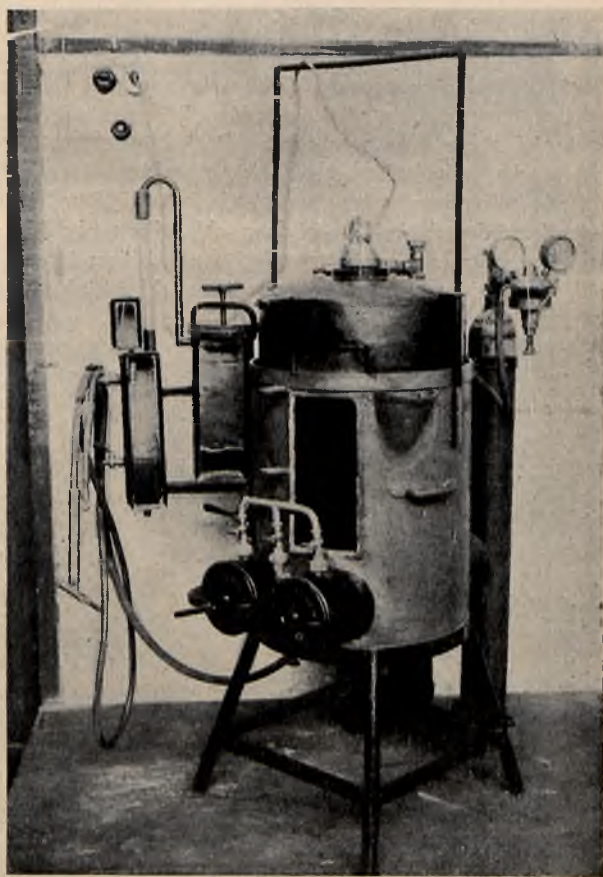
W celu zorientowania ucznia co do spadku ciśnień gazu w poszczególnych punktach instalacji, należy zało-

żyć odpowiednie manometry wodne. Takie manometry można ustawić przy systemie oczyszczacz-bezpiecznik główny (rys. 5) oraz na końcach rurociągów. Manometry przy systemie oczyszczacz - bezpiecznik główny wskazują ciśnienie acetylenu oraz jego spadek do wytwornicy, oczyszczaczach, bezpieczniku głównym. Manometry na końcach kanalizacji — spadek w rurociągach. Ma to bardzo wielkie znaczenie szkolne.

Stanowiska dc spawania elektrycznego (rys. 6).

O ile szkolenie w spawaniu elektrycznym odbywa się w tem samym pomieszczeniu co i acetylenowo-tlenowym, winno ono być ze względów zdrowotnych oddzielone od reszty spawalni. Bardzo jest również pożądane, by każde stanowisko posiadało okap i samodzielne przewietrzanie. Przy spawaniu elektrycznym powstaje dużo gazów i dymu. Gazy te dają częstokroć szkodliwe związki. Istnieje więc konieczność dobrego przewietrzania. Do tego celu centralny wentylator może nie wystarczyć.

Dla celów ściśle szkolnych urządzenie do elektrycznego spawania winno być tak pomyślane, by uniemożliwić krótkie spięcie, by móc łatwo prąd wyłączyć. Trzeba też mieć możliwość zmieniania natężenia i napięcia prądu w każdym momencie pracy.

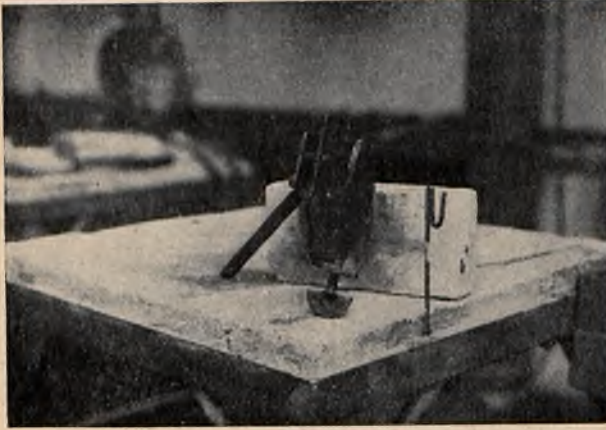


Rys. 7.



### 3. Sprzęt i aparaty pomocnicze.

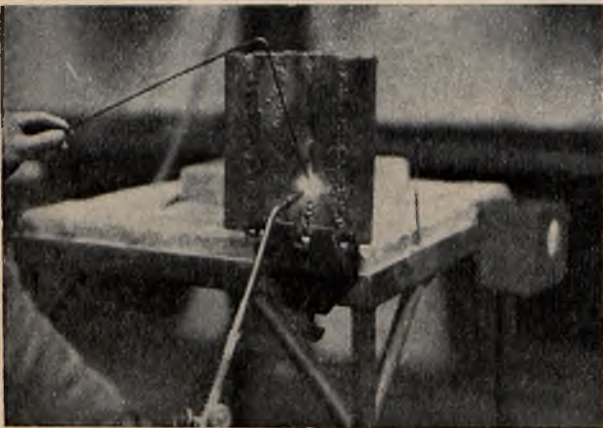
Ażeby ułatwić sobie szkolenie należy mieć do dyspozycji cały szereg przyrządów i aparatów, których w życiu praktycznym się nie spotka. W każdym warsztacie można wykonać przekroje, z posiadanych, starych przyrządów jak zawory redukcyjne, kurki butlowe, palniki it.p. O ile możliwości należy przekroje tak wykonywać, by działały.



Rys. 8.

W swej praktyce natknąłem się na przykład na wielką trudność w wytłumaczeniu uczniom działania oraz współdziałania wytwornicy, oczyszczacza oraz bezpiecznika wodnego. Było wielu uczniów, którzy nie byli w możliwości sobie tego wyobrazić. Posiadając starą wytworniczkę, wykonaliśmy z niej pracujący model (rys. 7).

Model wykonaliśmy w ten sposób, że wycięliśmy część ścian kominka, zbiornika acetylenu, zbiornika wody, oczyszczacza oraz bezpiecznika wodnego z kubkiem i zastąpiliśmy je szklami. Poza to zastąpiono szklami jak widać



Rys. 9.

na rysunku rurkę doprowadzającą oraz rurkę bezpieczeństwa. Dla oświetlenia w dnie zbiornika acetyleny ustawiono lampkę. Ponieważ operowanie acetylenem i tle-

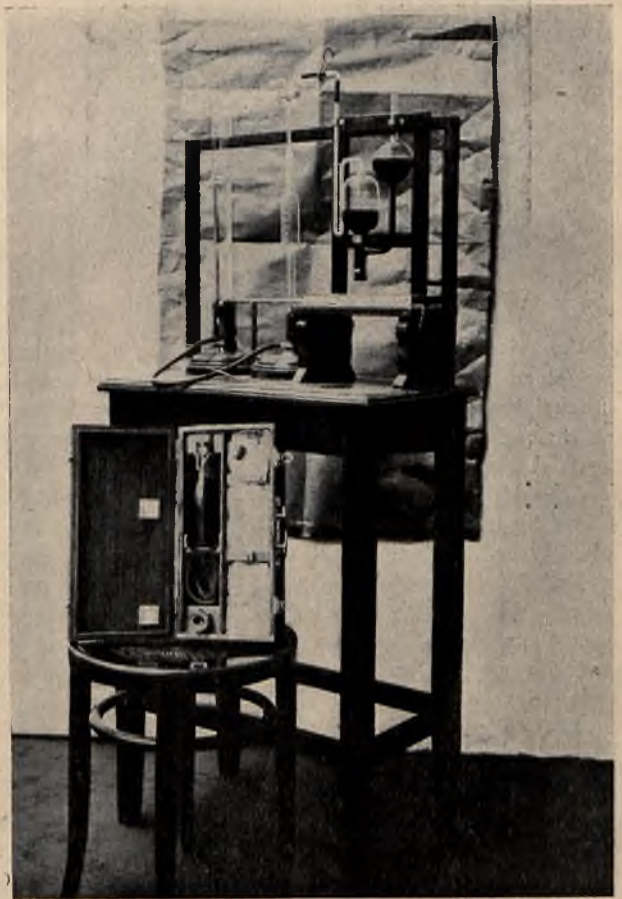
nem byłoby niebezpieczne, zastąpiono je sprężonym powietrzem. Do rurki, doprowadzającej wodę do komór karbidu, doprowadziliśmy rurkę powietrzną. Dzięki temu, otwierając odpowiednie kurki, puszczaemy powietrze do komór. Wszystko odbywa się tak, jakbyśmy puszczaali wodę. Zamiast tlenu używamy też sprężonego powietrza. Oczywiście, gdzie brak jest sprężonego powietrza, można do tego celu użyć butli z tlenem.

Model ten pozwala na demonstrację normalnej pracy zespołu, nadprodukcji, braku ciśnienia, regulacji bezpiecznika wodnego, powrotu tlenu lub płomienia i t. p. Charakterystyczne odgłosy przy tych wypadkach wiążą się z wrażeniami wzrokowymi, co ułatwia znakomicie ich zrozumienie i zapamiętanie.

Model ten oddał nam poważne usługi. Jeden z uczniów np. nie mógł w żaden sposób zrozumieć współdziałania układu wytwornica, oczyszczacz, bezpiecznik wodny. Pięć minut obserwacji działania modelu wystarczyło, by go dobrze zrozumiał.

Należy zaznaczyć, że uczeń ten był bardzo inteligentny.

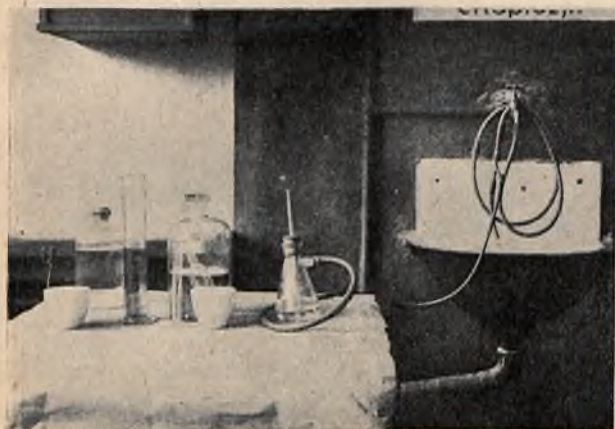
Przy nauce spawania „w górę” uczeń napotyka na trudności z ustawieniem blach. Musi do tego celu używać cegieł. Oczywiście nie może być mowy o prawidłowym



Rys. 10.

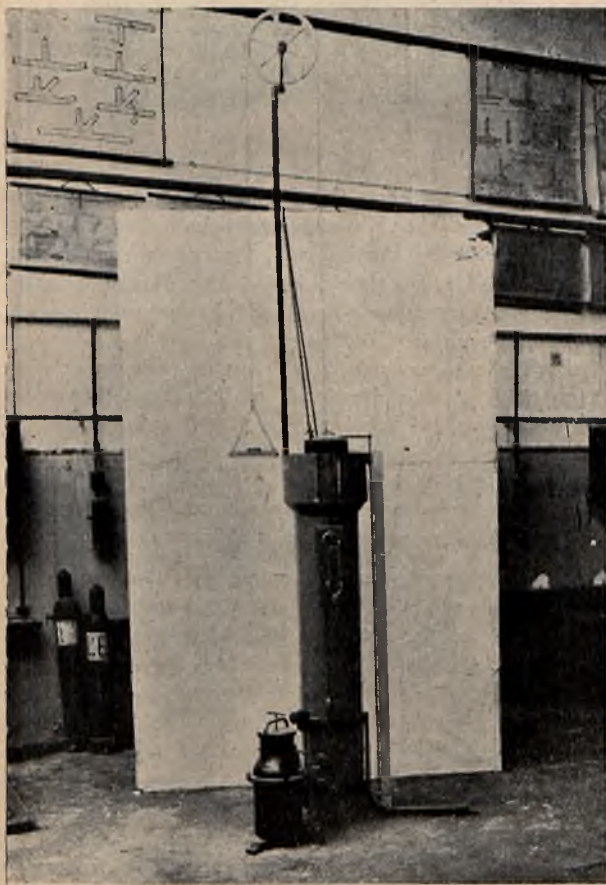


trzymaniu palnika, a co zatem idzie prawidłowym spawaniu. W rezultacie uczeń się zniechęca do tak łatwej i dobrej metody. By tego uniknąć oraz, by dać uczniowi warunki jaknajbardziej zbliżone do rzeczywistości, zrobiliś-



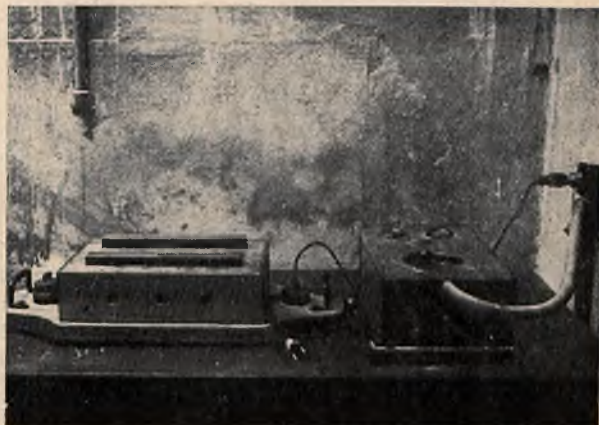
Rys. 11.

my specjalny uchwyt (rys. 8 i 9), który łatwo przytwierdza się do stołu spawarskiego. Spawanie w tym uchwycie uczenia bardzo do rzeczywistości.



Rys. 12.

Z aparatów należy wymienić: aparaty do badania czystości tlenu (rys. 10) i acetylenu (rys. 11), aparat do badania wydajności karbidu (rys. 12), elektromagnetyczny przyrząd do badania spoiny (rys. 13), i t. p. Wszystkie



Rys. 13.

te aparaty i przyrządy winny być tak urządzone, by pozwalały na łatwy sposób posługiwania się, oraz by uniemożliwić uczniom ich uszkodzenie.

Ten krótki przegląd nie wyczerpuje wszystkich aparatów, które są pożądane lub konieczne w spawalni szkolnej. Zależy to od celu, do jakiego spawalnia ma służyć (szkolenie inżynierów, czy robotników) no i oczywiście od środków finansowych.

#### 4. ŚRODKI SANITARNE I HIGJENICZNE.

Spawalnia winna być utrzymana w jaknajwiększej czystości. Posadzkę należy dość często myć głównie w okolicach stanowisk do spawania elektrycznego, ponieważ gazy z powłok elektrod dają częstokroć z brudem związki szkodliwe dla zdrowia.

Drugim warunkiem jest odpowiednie przewietrzenie. W małym warsztacie, gdzie pracuje dużo uczniów, a głównie przy pracy dużymi palnikami, przewietrzenie naturalne nie wystarczy. Należy przyjąć, że całe powietrze w



Rys. 14.



spawalni winno być zamienione w przeciagu jednej godziny. Rolę tę można spełnić oczywiście tylko przewietrzezenie sztuczne przy pomocy wentylatorów.

Urządzenie wentylacyjne (rys. 14) winno się znajdować po przeciwnej stronie dopływu świeżego powietrza, (by umożliwić wysysanie tylko powietrza zużytego) i u góry. Poza to należy zapewnić jednostajną zmianę powietrza w całej spawalni. Można to osiągnąć naprzykład dając wzdłuż całej ściany rozciętą rurę ssącą.

Jak już wyżej wspomniałem, stanowiska do spawania elektrycznego winny posiadać przewietrzanie indywidualne.

Ze względu na dość często zdarzające się poparzenie wśród uczniów, spawalnia winna posiadać podręczną apteczkę, zaopatrzoną w niezbędne środki przeciw oparzeniom.

Oczywiście zbyt jest podkreślanie konieczności odpowiedniego oświetlenia.

### 5. Środki bezpieczeństwa.

Środki przeciwko niebezpieczeństwu wybuchu winny być tak zorganizowane, by wogóle uniemożliwić powstanie pożaru lub wybuchu wytwornicy.

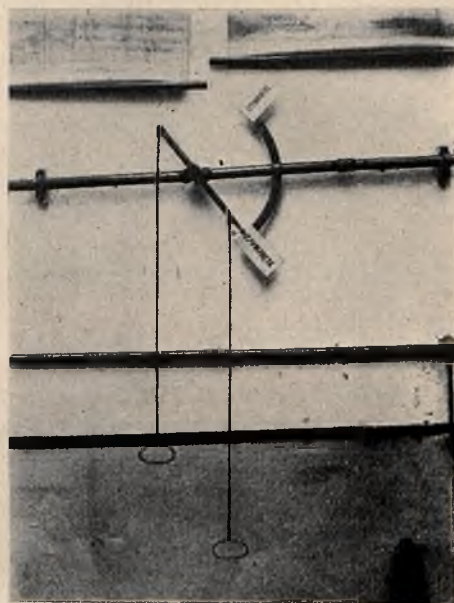
W tym celu w spawalni winno się znajdować jaknajmniej urządzeń drewnianych. Zamiast podłogi winna być posadzka, którą można łatwo myć.

By uniemożliwić wybuch wytwornicy, poza bezpiecznikiem głównym, należy założyć cały system kurków, które w razie wybuchu zezwoliłyby na zlokalizowanie go. W tym celu w zespole oczyszczacze — bezpiecznik główny winien się znajdować na rurze pomiędzy oczyszczaczami a bezpiecznikiem kurek i to bardzo łatwo dostępny i widoczny (rys. 5). Jest to jedyny kurek, który *musi stale* posiadać założoną dźwignię z odpowiednim ciężarkiem. Jedno uderzenie ręki w dźwignię skierowaną na ukos w górę i w prawo winno odciąć oczyszczacze z wytwornicą od reszty instalacji. Poza to należy mieć możliwość odcięcia poszczególnych części kanalizacji. W tym celu przy stanowiskach krańcowo - środkowych, można wbudować do rurociągu kurki (rys. 15) zaopatrzone w dwuramienne dźwignie z drutami. Jedno szarpnięcie ręką za zwisający drut umożliwi uczniowi znajdującemu się przy środkowo-skrajnym stanowisku, odcięcia części instalacji, a tem samem zlokalizowania wybuchu. Bezpieczniki stanowiskowe winny posiadać też kurki z odpowiednio długimi dźwigniami, zaopatrzone w ciężarki (rys. 3). Przy otwartym kurku dźwignia winna mieć położenie na prawo w górę.

By przyzwyczaić uczniów do pedantycznego obsługiwania instalacji, winni oni sami to robić na przemian. W tym celu w spawalni winna się znajdować szafka ucznia dyżurnego, w której byłyby: klucz od przybudówki do wytwornicy, roztwór azotanu srebra, biała czysta bibuła do badania czystości acetylenu oraz zeszyt. W zeszytcie tym uczeń dyżurny stwierdza własnoręcznym podpisem o wyregulowaniu bezpiecznika głównego oraz o sprawdzaniu czystości acetylenu. Prócz tego każdy z uczniów winien posiadać zeszyt kontrolny, w którym codzień stwierdza swym podpisem sprawdzenie własnego

bezpiecznika. Taka kontrola ma duże znaczenie moralne. Z jednej strony, o ile uczeń podpisze, to napewno bezpiecznik sprawdzi, z drugiej „wchodzi to mu w krew”. W zeszytach tych mogą też uczniowie prowadzić ewidencję zużytych materiałów, czystości tlenu i t. p.

Ponieważ przy sprawdzaniu bezpiecznika stanowiskowego, uczeń narażony jest na zalanie się wodą jest bardzo pożądane doprowadzenie wody ponad kubek bezpiecznika (rys. 3, 4).



Rys. 15.

Prócz tego na ścianach winny się znajdować krótkie, treściwe napisy jak: „Nie otwieraj kurka butlowego przed odkręceniem śruby stawidłowej”, „przy otwieraniu butli nie stój przed śrubą stawidłową” i t. p. Napisy te mają na celu przyzwyczajenie ucznia do prymitywnych a tak bardzo ważnych środków ostrożności.

Bardzo np. może być pożyteczne umieszczenie na wewnętrznej stronie drzwiczek szafki ucznia - spawacza napisu: „wyreguluj bezpiecznik wodny!” (rys. 4). Uczeń zabierając się do roboty, otwiera szafkę, napis odrazu przypomina mu o najpierwszej czynności.

Pozatem w spawalni winny się znajdować przepisy bezpieczeństwa, wywieszzone na widocznym miejscu.

### 6. Laboratorium wytrzymałościowe i metalurgiczne.

Procesy technologiczne spawania są ściśle związane z metalografią. Dlatego obok spawalni winno się znajdować odpowiednio zaopatrzone laboratorium. W laboratorium tem winny się znajdować następujące maszyny:

- a. do rozrywania i ściskania,
- b. do prób twardości,
- c. do prób udarowości,
- d. do prób na zmęczenie

(ponieważ w lotnictwie podstawowym elementem kontrolującym jest rura, do prób na zmęczeniowe czyli wytrzymałości najlepsza jest maszyna amerykańska typu „Schenk”).



- e. urządzenia do metalografji (mikro i makrografji),
- f. mikroskop.

Poruszone powyżej zasady organizacji warsztatu spawarskiego nie wyczerpują oczywiście całości kształtu. Ograniczyłem się tylko do podania wytycznych i kilku przykładów. Przedsiębiorczość organizującego taki warsztat ma bardzo wdzięczne pole do popisu.

#### IV. SZKOLENIE.

##### 1. Przygotowanie personelu do nauki spawania.

Spawanie jest procesem technologicznym, zahaczającym o cały szereg nauk. Chcąc je odpowiednio rozumieć, a tylko rozumiejąc, można wydajnie pracować, trzeba przed przystąpieniem do nauki, posiadać odpowiednie przygotowanie.

W części drugiej poruszyłem system doboru personelu, natomiast nic nie wspominałem o konieczności położenia nacisku na pewne nauki.

Wyobraźmy sobie, że z dwóch młodych inżynierów, po ukończeniu politechniki, jeden specjalizuje się w budowie silników, drugi płatowców. Samo przez się rozumie się, że silnikowiec zajmie się głęboko zjawiskami termodynamiki wytrzymałością materiałów, metalurgią, i t. d. Płatowcowiec zwróci uwagę przede wszystkim na aerodynamikę i mechanikę lotu. Na co zaś winien zwrócić uwagę spawacz?

Zastanówmy się pokrótce jak winni być przygotowani ci, którzy zabierają się do nauki spawania.

##### A. Personel kierowniczy.

Proces technologiczny spawania zahacza przede wszystkim o metaloznawstwo. Bez jego znajomości jest rzecz niemożliwą zrozumienie spawania.

Należy zdawać sobie dobrze sprawę ze zjawisk występujących przy odlewnictwie, boć spoina jest metalem ianym. Cały szereg procesów cieplnych, występujących podczas spawania wymaga znajomości obróbek cieplnych. Trzeba dobrze zdawać sobie sprawę z roli przymieszek już to uszlachetniających stal już to szkodliwych. Częstość te przymieszki nie grają zbyt ważnej roli w procesach technologicznych jednak dla spawania mogą mieć rolę decydującą. W ostatnich czasach coraz bardziej zwraca się uwagę na procesy zgniotu (obróbka metalu na zimno) oraz na zjawiska rekrytalizacji. To muszę podkreślić, że te dwa procesy mają bardzo duże znaczenie dla spawania. Niedosć dobrze opanowanie zjawisk zgniotu i rekrytalizacji, oraz nieściśle połączenie ich ze zjawiskami zachodzącymi przy spawaniu, sprowadza częstokroć bardzo dobrych inżynierów na błędne tory. Z tego powodu naprzykład jeszcze do tej pory nie wykrytalizowały się metody badań spawalności. Wielu inżynierów nie zdaje sobie sprawy dlaczego metal do spawania nie może być w stanie zgniotu, dlaczego musi po obróbce na zimno być poddany obróbce cieplnej, równoważnej i odrodczej, dlaczego stal winna być w stanie

znormalizowanym a nie żarzonym i t. p. Jak wykazały ostatnie badania nawet sposób świeżenia ma duży wpływ na spawalność stali) ale o tem pomówię kiedy indziej).

Odpowiednia znajomość metalografji winna uzupełnić wiadomości z metaloznawstwa.

Na drugim miejscu po metaloznawstwie należy postawić wytrzymałość materiałów, termodynamikę oraz chemię.

Dopiero znajomość i dobre opanowanie wyżej wymienionych dziedzin nauki może dać możliwość odpowiednio inteligentnego opanowania wiedzy spawarskiej. Rzeczą szkolącego oczywiście jest wiązać te nauki ze sobą, tłumaczyć i uwypuklać zjawiska, zachodzącego przy spawaniu.

##### B. Personel wykonawczy.

Uwagi dotyczące przygotowania personelu kierowniczego odnoszą się też i do personelu wykonawczego. Oczywiście zakres jego wiedzy z konieczności musi być niższy. Jak już zaznaczyłem na wstępie najlepszym materiałem na spawaczy lotniczych są absolwenci szkół rzemieślniczych. Szkoły te dają wystarczający zasób wiedzy ogólnej, potrzebnej dla tej kategorii pracowników.

##### 2. Zasób szkolenia.

Ze względu na wygodę ogólnie przy szkoleniu przyjmuje się następujący system: najpierw urząda się wykłady teoretyczne z całości, a potem dopiero robi się ćwiczenia praktyczne. *System ten jest z gruntu zły*. Wtłacza się uczniowi do głowy odrazu cały zasób wiadomości, których on częstokroć nie jest w stanie sobie wyobrazić. Kiedy następują ćwiczenia praktyczne, uczeń po większej części zapomniał to o czem mówiono na wykładach. O ile ten system jest niepożądany w szkoleniu wogóle, o tyle jest niedopuszczalny w nauce spawania. Trzeba przyjąć za zasadę: po każdym wykładzie teoretycznym musi nastąpić ćwiczenie lub choćby demonstracja. Ten system w szkoleniu wprowadziło „Office Centrale de Soudure Autogène et de l'Acetylène” w Paryżu. Moja kilkoletnia praktyka w tym kierunku najzupełniej potwierdziła jego słuszność.

Jak już wyżej zauważyłem spawanie jest procesem technologicznym, zahaczającym o cały szereg innych procesów i nauk, pozornie więc wydaje się dość skomplikowane. Ile to razy przy wykładzie teoretycznym widziałem niewiarę w oczach ucznia. Dopiero praktyczny pokaz a potem ćwiczenie zdołało tę niewiarę łamać. Trzeba się też liczyć, że poparcie wywodu teoretycznego pokazem wzbudza w uczniu zaufanie do wykładającego. Po kilku takich doświadczeniach uczeń zupełnie inaczej odnosi się do nauczającego. Częstość do przekonania ucznia można trafić, o ile najprzód każe mu się zrobić źle, a potem dobrze. W ten sposób przekonywuje się go „namacalnie”.

Częstokroć jest rzeczą niemożliwą przekonanie kogoś o słuszności wywodu. Dotyczy to głównie tych którzy już umieją spawać. W tych wypadkach częstokroć daje dobre rezultaty zezwolenie na zrobienie źle, by móc na przykładzie pokazać.



By szkolenie jaknajbardziej zbliżało się do życia, należy o ile możliwości robić w obecności uczniów jaknajwięcej pokazów z życia np.: naprawa uszkodzonego kadłuba, spawanie pękniętego silnika samochodowego i t. p. O ile możliwości winno się też dać uczniowi do roboty przedmioty które będą służyły do użytku. W ten sposób wyrabia się w nim większe zaufanie.

Jednocześnie z ćwiczeniami czysto spawarskimi winno się prowadzić ćwiczenia laboratoryjne jak: badanie dobroci spoiny, spawalności materiałów, czystości tlenu, acetyleny, wydajności acetyleny i t. p. W tym celu spawalnia szkolna winna mieć do dyspozycji laboratorium metalograficzne oraz chemiczne.

A teraz pytanie. Czy po skończeniu kursu spawarskiego, szkolenie już się kończy? Odpowiedź: nie! Szkolić trzeba przez cały ciąg pracy. Spawanie niedozorowane ze strony fachowego inżyniera prowadzi bardzo szybko do rutyny a w następstwie do zmanierowania. Dlaczego? Ponieważ jest procesem technologicznym, którego zjawiska nie zawsze są dostępne dla człowieka o małym zasobie wiedzy ogólnej. Nie rozumiejąc tych zjawisk, nie może do nich ustosunkować się krytycznie. Z biegiem czasu, wyrabia sobie swoje własne sposoby, które nawet niekoniecznie są wygodne, a częstokroć bardzo szkodliwe. Tu przytoczę na przykład odrywanie palnika od spoiny. Czynność zupełnie nieuzasadniona a tak

szkodliwa i to z bardzo wielu względów. Ten sposób spawania stosuje conajmniej 60% nienadzorowanych spawaczy (głównie przy spawaniu elementów cienkościenych). Zapytani, dlaczego to robią, nie umieją dać odpowiedzi, lub też tłumaczą bardzo mętnie. Raz natknąłem się na dwóch spawaczy. Jeden z nich uczył się spawania u Fokkera, tam zaś nie mogli go nauczyć źle. Drugi był jego uczniem. Okazało się że pierwszy już był zmanierowany. Drugi jeszcze nie zdążył.

Jak więc temu zaradzić? Co pewien czas należy robić ze spawaczami lekcje kontrolne. W lotnictwie winno się je robić przynajmniej co 3—4 tygodnie. Lekcje takie winny być poprzedzane wykładem i o ile potrzeba pokazem. Lekcje te oraz wyniki winny być wpisywane do specjalnego dziennika. W ten sposób utrzymuje się stale spawacza „w formie”. Trzeba podkreślić, że w Stanach Zjedn. A. P. takie lekcje są wymagane przez władze. Tylko w ten sposób da się uniknąć zmanierowania.

Ten krótki przegląd, dotyczący doboru i wyszkolenia personelu spawarskiego, nie rości sobie pretencji do wyczerpania całokształtu sprawy. Artykuł ten traktuję raczej jako szereg wytycznych, które mi się narzuciły w czasie mej krótkiej praktyki. Byłbym bardzo zadowolony, gdyby w tym kierunku ktoś inny zabrał głos. Oświetlenie sprawy z innego punktu widzenia może tylko przynieść korzyść.

KAZIMIERZ KORSAK

## Metoda Howarda

### PRZEDMOWA

Sposób wykreślny związany w piśmiennictwie angielskim z nazwiskiem Howard'a, a w rosyjskim Czencow'a, prowadzi do znakomitego uproszczenia obliczenia wytrzymałościowego prętów narażonych na zgięcie i ściskanie podłużne.

Sposób ten nadaje się wogóle tylko do prętów prostosioowych o przekroju stałym lub złożonych z części przyzmatycznych o wspólnej osi.

Rzecz jasna, że w przypadkach zmienności przekroju w sposób ciągły, można odpowiednią część pręta zastąpić szeregiem odcinków przyzmatycznych, ale wówczas będzie wynik mniej lub więcej przybliżony zależnie od szczęśliwego doboru przekrojów zastępczych.

Natomiast w przypadkach prętów o osi zakrzywionej lub załamanej sposób ten nie nadaje się wogóle.

Wyjątek stanowi szczególnie przypadek opracowany tutaj przez inż. Korsaka na rys. 8, dzięki temu, że siła ściskająca w części załamanej I III ma kierunek osi tej części.

Gdyby ta siła R (reakcja przegubu I) miała kierunek nachylony do osi, to wyniki musiałyby być opatrzone błędami, rosnącymi z kątem nachylenia.

*Prof. M. T. Huber.*

W statystyce lotniczej niejednokrotnie spotykamy się z zagadnieniem belki jednoprzęsłowej, ściskanej siłami osiowymi, zginanej momentami i obciążonej na całej długości w sposób ciągły i siłami skupionymi, działającymi pod różnymi kątami.

Jeśli obciążenie ciągłe nie jest jednostajne, a sztywność belki zmienia się wzdłuż rozpiętości — zagadnienie staje się skomplikowane, a dokładne obliczenie momentów oraz w ugięcia w dowolnym przekroju jest wręcz niemożliwe.

Gdybyśmy się posłużyli metodą przybliżoną, dzieląc przeszło belki na szereg części — „podprzęseł”, w obrębie których moglibyśmy uważać z dostatecznym przybliżeniem obciążenie i sztywność belki za stałe, to i w tym wypadku metoda rachunkowa natrafia na zna-



czne trudności, zwiększające się w miarę wzrostu ilości podprzęseł.

Przyczyna tkwi w działaniu sił ściskających osiowo belką, wskutek czego moment jest zależny od ugięcia w danym przekroju.

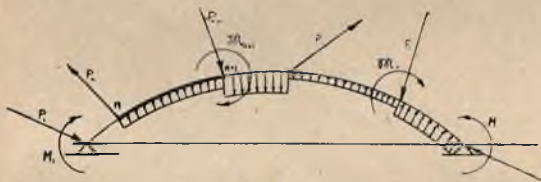
Ugięcie znajdujemy zwykle z różniczkowego równania II-go rzędu (przybliżonego), przyczem zachodzi trudność wskutek potrzeby wyznaczenia stałych całkowania z warunków brzegowych dla każdego podprzęsła.

Metoda prof. H. B. Howard'a polega na zręcznym wyrugowaniu z równań ogólnych współrzędnej ugięcia, przez co otrzymuje się równanie różniczkowe II-go rzędu, ale zawierające jako niewiadomą tylko moment.

Daje to możliwość wykreselnego znalezienia momentów przy dowolnym zwiększeniu liczby podprzęseł, a więc możliwość praktycznego rozwiązania belki o zmiennym przekroju i w sposób dowolny obciążonej bez potrzeby wyznaczania stałych całkowania, gdyż, jak to zobaczymy, mają one od razu pewne znaczenie geometryczne i są odpowiednio ze sobą geometrycznie powiązane.

Jeśli chodzi o ugięcia, to znając wykres momentów wyznaczyć je łatwo obciążając belkę polem wykresu momentów według zasad elementarnych statyki wykreselnej (patrz: „Kurs wytrzymałości materiałów“, Timoszenko-Huber, w wydaniu z roku 1921 str. 134).

Weźmy teraz belkę o zmiennym przekroju i w sposób zmienny obciążoną (rys. 1) i podzielmy ją na części, w obrębie których przekrój i obciążenie możemy uważać w przybliżeniu za stałe.



Rys. 1

Pozatem linie podziału poprowadźmy wszędzie tam, gdzie działają jakiegokolwiek zewnętrzne siły skupione lub momenty.

W ten sposób otrzymamy szereg elementarnych odcinków belki, które nazwijmy „podprzęsłami“.

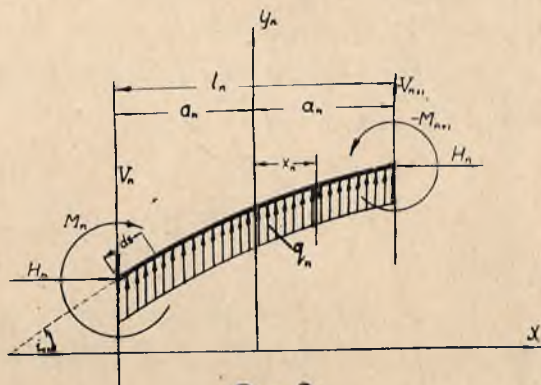
Wytnijmy w myśli jedno takie podprzęsło i rozważmy je osobno (rys. 2).

Jeśli układ współrzędnych obierzmy przesuwając oś odciętych przez końce belki, to wskutek ugięcia belki końce podprzęsła znajdują się w pewnych odległościach od tej osi ( $y_n$  i  $y_{n+1}$ ).

Jeśli pominiemy składową poziomą obciążenia ciągłego, to w najogólniejszym wypadku podprzęsło nasze będzie obciążone na końcach siłami poziomymi  $H_n$  i  $-H_n$  (pod określeniem „poziomy“ należy rozumieć kierunek zgodny z osią odciętych, czyli kierunek belki przed jej odkształceniem), pionowymi  $V_n$  i  $V_{n+1}$  (pod określeniem „pionowy“ należy rozumieć kierunek prostopadły do osi belki przed jej odkształceniem, czyli zgodny z osią rzędnych), oraz momentami  $M_n$  i  $M_{n+1}$  a na całej

długości obciążeniem  $q_n$  prostopadłym do osi odciętych belki.

Oś rzędnych obierzmy w połowie długości podprzęsła, a kierunki osi sił i momentów dodatnie, gdy są zgo-



Rys. 2.

dne z kierunkami oznaczonymi na rys. 2 za pomocą strzałek.

Moment sił zewnętrznych w przekroju  $x_n$

$$M = M_n - V_n(a + x_n) + \frac{1}{2} q_n (a_n + x_n)^2 - H_n \cdot y$$

Po dwukrotnym zróżniczkowaniu względem  $x_n$

$$\frac{d^2 M}{dx_n^2} = q_n - H_n \frac{d^2 y}{dx_n^2}$$

Przybliżone równanie linii ugięcia

$$\frac{d^2 y}{dx_n^2} = \frac{M}{(EI)_n}$$

Podstawiając otrzymamy:

$$\frac{d^2 M}{dx_n^2} = q_n - \frac{H_n}{(EI)_n} \cdot M$$

Wprowadzając oznaczenie:

$$K_n = \frac{(EI)_n}{H_n} \quad (1)$$

otrzymamy:

$$\frac{d^2 M}{dx_n^2} = q_n - \frac{1}{K_n^2} \cdot M$$

po uporządkowaniu:

$$\frac{d^2 M}{dx_n^2} + \frac{1}{K_n^2} M = q_n \quad (2)$$

Ogólną całkę równania (2) można wyrazić:

$$M = q_n \cdot K_n^2 + C_n \cdot \cos \left( \frac{x}{K_n} - \epsilon_n \right) \quad (3)$$

gdzie  $C_n$  i  $\epsilon_n$  są stałymi całkowania.

Oznaczmy bezwymiarową wielkość:

$$\frac{x}{K_n} = \varphi_n \quad (4)$$



Geometrycznie da się to wyrazić jako odwzorowanie podpręśła według rys. 2 i 3 przyczem poszczególnym przekrojom belki (rys. 2) odpowie pęk prostych (rys. 3), a odległościom między dwoma przekrojami (rys. 2) odpowiadać będą kąty (rys. 3).

Równanie (3) przybierze postać:

$$M = q_n \cdot K_n^2 + C_n \cos(\varphi_n - \varepsilon_n) \quad (5)$$

Rozbijmy równanie (5) na dwie składowe:

$$M_I = q_n K_n^2 \quad (6)$$

$$M_{II} = C_n \cdot \cos(\varphi_n - \varepsilon_n) \quad (7)$$

gdzie

$$M = M_I + M_{II}$$

Równanie (6) jest we współrzędnych biegunowych (rys. 3):

$$M = f(\varphi)$$

równaniem koła. Koło to, które nazwijmy przez „1” posiada promień równy  $q_n \cdot K_n^2$  i środek leżący w początku układu współrzędnych (rys. 3).

Równanie (7) jest również równaniem koła. Koło to, które nazwijmy przez „2”, przechodzi przez początek układu współrzędnych, a średnica jego, równa stałej całkowania  $C_n$ , jest nachylona do osi zerowej układu (przechodzącej przez środek podpręśła) pod kątem  $\varepsilon_n$ , gdzie  $\varepsilon_n$  jest drugą stałą całkowania.

Tutaj widoczne stają się znaczenia geometryczne stałych całkowania.

Zamiast wyznaczać je bezpośrednio, położenie i wielkość koła „2” znajdziemy z warunków brzegowych inaczej, a mianowicie:

1) Dla  $\varphi = -\alpha$

$$M = M_n$$

$$M_n = q_n K_n^2 + M_{II}$$

$$M_{II_1} = M_n - q_n K_n^2 \quad (8)$$

2) Dla  $\varphi = \alpha$

$$M = M_{n+1}$$

$$M_{n+1} = q_n K_n^2 + M_{II}$$

$$M_{II_{pr.}} = M_{n+1} - q_n K_n^2 \quad (9)$$

Znając momenty  $M_n$  i  $M_{n+1}$  oraz siły zewnętrzne łatwo znajdziemy wykres momentów w sposób następujący:

1. Wykreślić dwie proste nachylone pod kątem:

$$\alpha_n = \frac{a_n}{K_n}$$

do osi zerowej układu, a przechodzące przez początek układu „0” (rys. 3).

2. Z punktu „0” zakreślić koło „1” promieniem  $q_n K_n^2$ ,

3. Odmierzyć odcinki:

$$\begin{aligned} \overline{OA_n} &= M_n - q_n K_n^2 \\ \overline{OB_n} &= M_{n+1} - q_n K_n^2 \end{aligned}$$

4. W punktach  $A_n$  i  $B_n$  wystawić prostopadłe do ich przecięcia w punkcie  $X_n$ .

5. Na odcinku  $\overline{OX_n}$  jako na średnicy opisać koło, które, jak łatwo spostrzec, będzie kołem „2”.

Chcąc teraz odczytać z wykresu moment dla przekroju  $X_n$  obliczamy odpowiedni kąt:

$$\varphi_n = \frac{X_n}{K_n}$$

i prowadząc pod tym kątem prostą z początku układu „0” sumujemy algebraicznie promienie wodzące kół „1” i „2”, otrzymując moment w postaci odcinka:

$$M_x = \overline{QP}$$

Rozważmy teraz element belki  $ds$ , nachylony do osi odciętych pod kątem  $i_n$  (rys. 2).

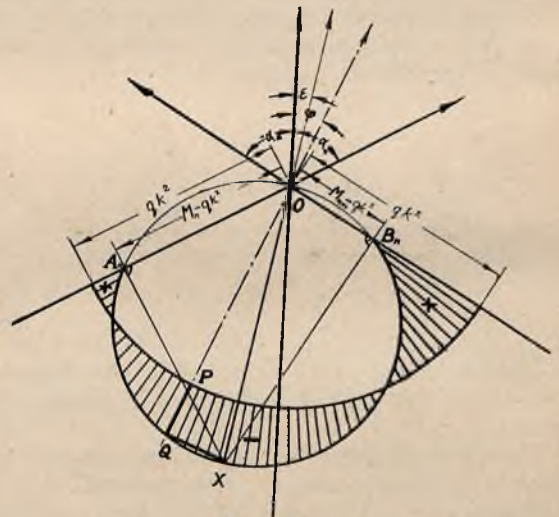
Niech na lewy koniec tego odcinka działa siła o składowych  $V_n$  i  $H_n$ .

Przyrost momentu przy przejściu od lewego końca elementu belki do prawego:

$$dM_n = V_n dx - H_n dy$$

po przekształceniu i opuszczeniu znaczków „n”:

$$V = \frac{dM}{dx} + H \frac{dy}{dx} \quad (10)$$



Rys. 3

W ten sposób wyraziliśmy siłę pionową w zależności od momentu i siły ściskającej.

Jeśli chodzi o siłę tnącą, czyli prostopadłą do elementu belki, to będzie nią:

$$T = \frac{dM}{ds} \approx \frac{dM}{dx}$$

ale w założeniu, że kąt „i” nie jest duży.

Siłę tnącą można odczytać wprost z wykresu, gdyż

$$T = \frac{dM}{dx} = \frac{1}{K_n} C_n \cdot \sin(\varphi_n - \varepsilon_n) \quad (10 a)$$



Jest nią odcinek  $\overline{QX}$  zmierzony w skali momentów i podzielony przez  $K_n$ , ponieważ według rys. 3:

$$\overline{QX} = C_n \cdot \sin(\varphi_n - \varepsilon_n)$$

Jeśli nasze podprzęsło nie stanowi odrębnej całości, dla której znane byłyby momenty końcowe, to konstrukcję kół „2” należy rozwiązać inaczej.

W tym celu rozważmy dwa sąsiadujące ze sobą podprzęsła (rys. 4).

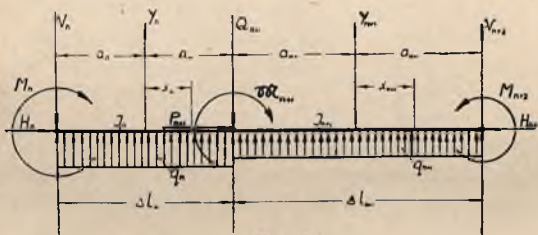
Na ich granicy może działać w ogólnym wypadku siła zewnętrzna skupiona o składowej pionowej  $Q_{n+1}$  i poziomej  $P_{n+1}$ .

Składowa pozioma powoduje zmianę siły osiowo ściskającej belkę przy przejściu z jednego podprzęsła do drugiego.

$$H_{n+1} = H_n - P_{n+1} \quad (11)$$

Składowa pionowa powoduje zmianę siły tnącej na granicy podprzęsła.

Oprócz tego na granicy tych podprzęsła może działać moment zewnętrzny  $\mathfrak{M}_{n+1}$  powodujący nagłą zmianę momentu zginającego przy przejściu z jednego podprzęsła do drugiego.



Rys. 4

Rozważmy przekrój na granicy podprzęsła.

1. Z warunku równowagi wynika:

$$\left. M_n \right|_{x=a_n} - \left. M_{n+1} \right|_{x=-a_{n+1}} = \mathfrak{M}_{n+1}$$

według wzoru (3).

$$\left. M_n \right|_{x=a_n} = q_n K_n^2 + C_n \cos\left(\frac{a_n}{K_n} - \varepsilon_n\right)$$

$$\left. M_{n+1} \right|_{x=-a_{n+1}} = q_{n+1} K_{n+1}^2 + C_{n+1} \cos\left(\frac{a_{n+1}}{K_{n+1}} + \varepsilon_{n+1}\right)$$

po podstawieniu:

$$C_n \cos\left(\frac{a_n}{K_n} - \varepsilon_n\right) - C_{n+1} \cos\left(\frac{a_{n+1}}{K_{n+1}} + \varepsilon_{n+1}\right) = (q_n K_n^2 - q_{n+1} K_{n+1}^2) - \mathfrak{M}_{n+1}$$

Lewa strona ostatniego równania jest różnicą rzutów średnic obu kół „2” na oś oddzielającą podprzęsła.

Wielkość tę łatwo określić (rys. 5):

$$B_n A_{n+1} = (q_n K_n^2 - q_{n+1} K_{n+1}^2) - \mathfrak{M}_{n+1} \quad (12)$$

2. Z warunku równowagi rzutów sił na oś prostopadłą do osi belki wynika:

$$\left. V_n \right|_{x=a_n} - \left. V_{n+1} \right|_{x=-a_n} = Q_{n+1}$$

po uwzględnieniu wzoru (10).

$$\frac{1}{K_n} C_n \sin\left(\frac{a_n}{K_n} - \varepsilon_n\right) + \frac{1}{K_{n+1}} C_{n+1} \sin\left(\frac{a_{n+1}}{K_{n+1}} + \varepsilon_{n+1}\right) = Q_{n+1} + (H_{n+1} - H_n) \operatorname{tg} i_{n+1}$$

gdzie:

$$\operatorname{tg} i_{n+1} = \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=a_n} - \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=-a_{n+1}}$$

a po uwzględnieniu wzoru (11)

$$\frac{1}{K_n} C_n \sin\left(\frac{a_n}{K_n} - \varepsilon_n\right) + \frac{1}{K_{n+1}} C_{n+1} \sin\left(\frac{a_{n+1}}{K_{n+1}} + \varepsilon_{n+1}\right) = Q'_{n+1} \text{ gdzie } Q'_{n+1} = Q_{n+1} + P_{n+1} \operatorname{tg} i_{n+1}$$

Dla otrzymania wszystkich składników w jednej skali, pomnożymy stronami przez  $K_{n+1}$

$$\frac{K_{n+1}}{K_n} C_n \sin\left(\frac{a_n}{K_n} - \varepsilon_n\right) + C_{n+1} \sin\left(\frac{a_{n+1}}{K_{n+1}} + \varepsilon_{n+1}\right) = K_{n+1} \cdot Q'_{n+1}$$

Natrafiamy tutaj na nową trudność, gdyż przed znalezieniem momentów nie znamy kąta ugięcia  $i_{n+1}$ , a tem samem nie możemy obliczyć wartości  $Q'_{n+1}$ .

Jednakże w wielu wypadkach siła  $P_{n+1}$  nie występuje, i wtedy możemy stosować metodę Howarda bez nowych zastrzeżeń, bo otrzymamy:

$$Q'_{n+1} = Q_{n+1}$$

gdzie  $Q_{n+1}$  jest znaną wielkością siły pionowej.

W wypadku istnienia siły poziomej  $P_{n+1}$  metoda Howarda, jak widzieliśmy, zawodzi, jednakże w pewnych wypadkach można zgóry przewidzieć, że wpływ siły  $P_{n+1}$  na wyrażenie  $Q'_{n+1}$  jest mały i wogóle ten wpływ można pominąć.

Zajdzie to w wypadku, gdy:

1. Siła  $P_{n+1}$  działa w takim miejscu belki, gdzie po ugięciu nie nastąpi znaczne wychylenie kątowne linii obojętnej (naprzykład środek belki symetrycznie ściskanej i obc. równomiernie).

Wtedy można założyć:

$$i_{n+1} = 0$$

$$Q'_{n+1} = Q_{n+1}$$

2. Gdy siła  $P_{n+1}$  pomnożona przez największe możliwe przewidywane wyrażenie:

$$\operatorname{tg} i_{n+1}$$

okaże się rzędu niższego niż siła pionowa  $Q_{n+1}$  (kąt  $i_{n+1}$  nie może być duży ze względu na wyżej poczynione założenia stosowności przybliżonego równania różniczkowego linii ugięcia).

Wtedy podobnie jak poprzednio napiszemy:

$$Q'_{n+1} = Q_{n+1}$$



3. W każdym innym wypadku, jeśli metodą kolejnych przybliżeń (wystarczy zazwyczaj II przybliżenie) znajdziemy rzeczywistą wartość wyrażenia:

$$Q'_{n+1} = Q_{n+1} + P_{n+1} \operatorname{tg} i_{n+1}$$

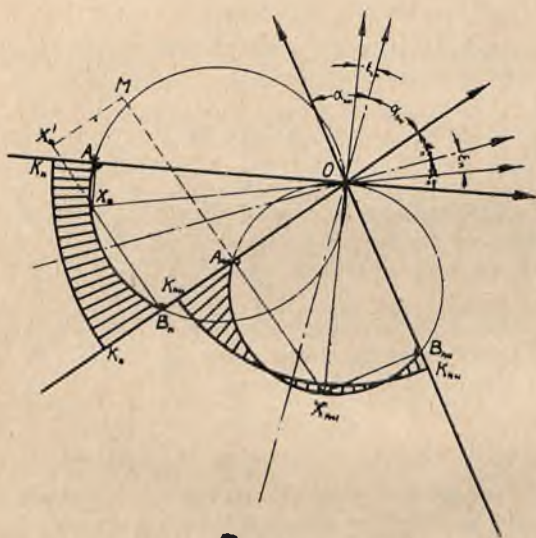
Uwzględniając oznaczenie rys. 5 i pomijając wpływ siły  $P_{n+1}$  otrzymamy:

$$\boxed{B_n X'_n + A_{n+1} X_{n+1} = K_{n+1} Q_{n+1}} \quad (13)$$

gdzie odcinek:

$$\boxed{B_n X'_n = B_n X_n \frac{K_{n+1}}{K_n}} \quad (14)$$

Jak widać, pomiędzy kołami „2”, odpowiadającymi dwóm sąsiednim podprzęsłom istnieją zależności, wskazane wzorami (12, 13, 14).



Rys. 5

Warunkom tym odpowiadać będzie konstrukcja, wskazana na rys. 5, wiążąca ze sobą dwie t. zw. „linie lokujące” „ $l$ ”, czyli linie wyznaczające t. zw. „ogniska”  $X$ . (Pod nazwą „ognisko” umówimy się rozumieć koniec  $X$  średnicy koła „2”, wyprowadzonej z początku ukł. 0 (rys. 3).

Niech dana będzie oś  $(n+1)$ -sza, rozgraniczająca podprzęsła  $n$ -te i  $(n+1)$ -sze oraz linia lokująca  $l_n$ ,  $n$ -te go podprzęsła.

Mamy znaleźć linie lokujące  $l_{n+1}$ , odpowiadającą  $(n+1)$ -szemu podprzęsłu.

Z dowolnego punktu  $Z'_n$  (rys. 6) linii  $U_n$  — prowadzimy prostą do osi  $n$ -tej, poczem znajdujemy  $Z^{11}_n$  tak aby

$$\frac{\overline{Z_n Z^{11}_n}}{\overline{Z_n Z^1_n}} = \frac{K_{n+1}}{K_n}$$

Następnie odmierzamy wzdłuż osi  $(n+1)$ -szej od punktu  $F_n$  przecięcia z linią  $l_n$  odcinek:

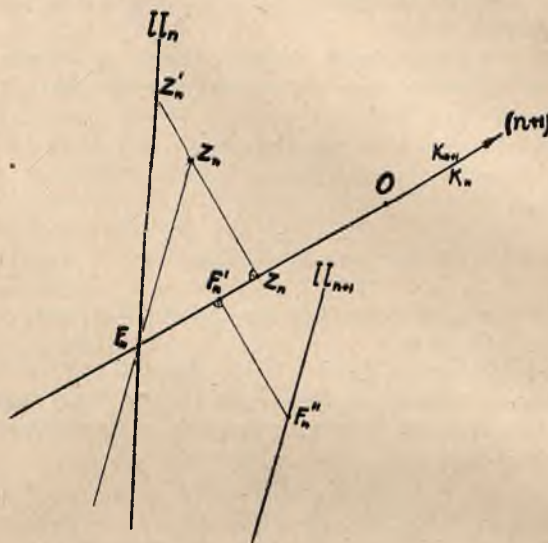
$$\overline{F_n F^1_n} = (q_n K_n^2 - q_{n+1} K_{n+1}^2) - \mathfrak{M}_{n+1}$$

i wystawiamy z końca  $F^1_n$  tego odcinka prostą do niego i długości:

$$\overline{F^1_n F^{11}_n} = K_{n+1} Q_{n+1}$$

Przez otrzymany w ten sposób punkt  $F^{11}_n$  prowadzimy równoległą do prostej  $\overline{F_n Z^{11}_n}$ .

Równoległa ta będzie szukaną linią lokującą  $l_{n+1}$ .



Rys. 6.

Znając z warunków brzegowych pierwszą linię lokującą  $l_1$ , którą będzie prostopadła wystawiona w punkcie  $A_1$ , znalezionym przez odłożenie na osi I-szej odcinka:

$$\overline{OA_1} = M_1 - q_1 K_1^2$$

znajdujemy za pomocą powyższej konstrukcji sprzężoną z nią linię lokującą  $l_2$ , znając  $l_2$  znajdujemy  $l_3$  i t. d. aż wyznaczymy wszystkie linie lokujące do ostatniego, i-tego podprzęsła.

Gdybyśmy następnie poprowadzili analogiczny szereg linii lokujących, ale zaczynając z drugiego końca belki, czyli od prostopadłej wystawionej w punkcie  $B_i$ , znalezionym przez odłożenie na osi  $(i+1)$ -szej odcinka:

$$\overline{OB_i} = M_{i+1} - q_i K_i^2$$

to przecięcia par linii lokujących, odpowiadających tym samym podprzęsłom, wyznaczą nam szukane punkty  $X$  czyli ogniska kół „2”.

Praktyczniej jest wyznaczyć w powyższy sposób tylko ognisko  $X_i$  z ostatniego podprzęsła, a resztę ognisk znaleźć prościej, korzystając z bezpośredniej zależności, wskazanej na rys. 5.

Dla uniknięcia nieporozumień należy ściśle określić kierunki odmierzenia poszczególnych odcinków w zależności od znaków momentów, przez nie reprezentowanych.

Umówmy się raz na zawsze kreślić wykres Howarda w ten sposób, aby przejściu z lewej na prawą stronę przekroju belki odpowiadał na wykresie obrót dookoła początku układu „0” w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.



Moment dodatni, t. j. taki, który dąży do obrócenia lewej części belki w kierunku ruchu wskazówki zegara, będziemy odmierzać na wykresie Howarda w kierunku wskazanym na osi przez strzałkę jako dodatni.

Odcinki

$$\overline{OA_n} = M_n - q_n K^2$$

$$\overline{OB_n} = M_{n+1} - q_n K_n^2$$

praktycznie jest wyznaczać zakreślając najpierw łuk  $KK$  promieniem

$$\overline{OK_n} = -q_n K_n^2$$

czyli po ujemnej stronie wycinka ograniczonego osiami  $n$ -tą i  $(n + 1)$ -szą i następnie odmierzając odcinki:

$$\overline{K_n A_n} = M_n$$

$$\overline{K_n B_n} = M_{n+1}$$

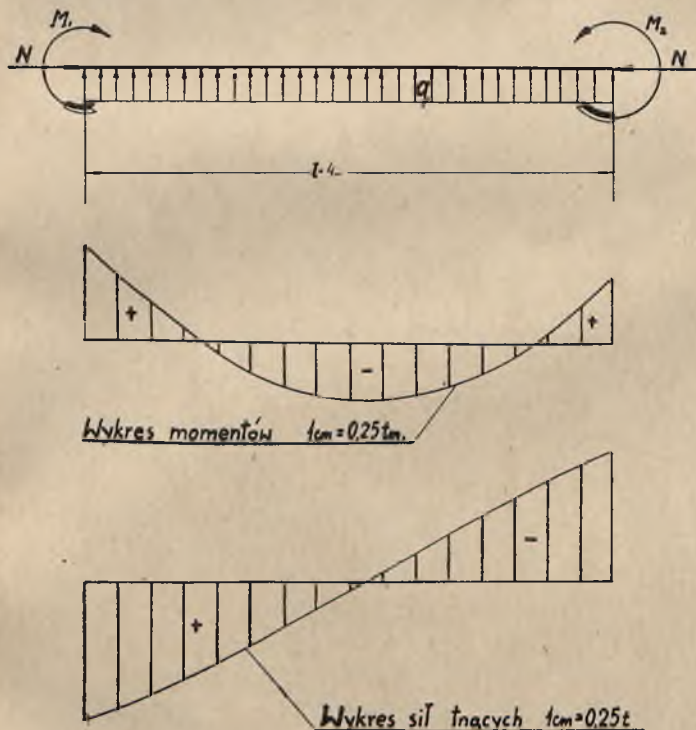
od punktów  $K$  na odpowiednich osiach już w kierunku dodatnim.

Aby na wykresie Howarda mieć od razu momenty wypadkowe, wynikające z sumowania promieni wodzących kół „1” i „2”, czyli

$$M = M_I + M_{II}$$

(patrz wzory 6 i 7), wystarczy promienie wodzące kół „1” wykreślić po ujemnej stronie wycinków, odpowiadających danym podprzęsłom.

Wtedy wielkość i znak momentu wypadkowego znajdziemy odmierzając bezpośrednio z wykresu odcinek od końca promienia wodzącego koła „1” do końca promienia wodzącego koła „2”, przyczem dodatni moment będzie wtedy, gdy kierunek tego odcinka (od koła „1” do koła „2”) będzie zgodny z kierunkiem dodatnim odpowiadającej osi przekroju.



Odcinki:

$$F_n F_n' = q_n K_n^2 - q_{n+1} K_{n+1}^2 - M_{n+1}$$

należy odmierzać od punktu  $F_n$  zgodnie z kierunkiem strzałki na danej osi, jeśli wypadną z obliczenia dodatnie.

Przy odczytywaniu siły tnącej dodatnia, czyli dążąca do przesunięcia lewej części belki w dół (patrz rys. 2), będzie wtedy, gdy sprowadzenie osi danego przekroju belki do osi, będącej średnicą odpowiedniego koła „2” będzie wymagało obrotu w kierunku zgodnym z ruchem wskazówki zegara.

Odcinki:

$$F'_n F_n'' = K_{n+1} \cdot Q_{n+1}$$

należy odmierzać w kierunku zgodnym z posuwaniem się przy wykreślaniu linii lokujących, jeśli odcinki te są dodatnie.

Sposób praktycznego posługiwania się wykresami Howarda najlepiej będzie poznać na przykładach.

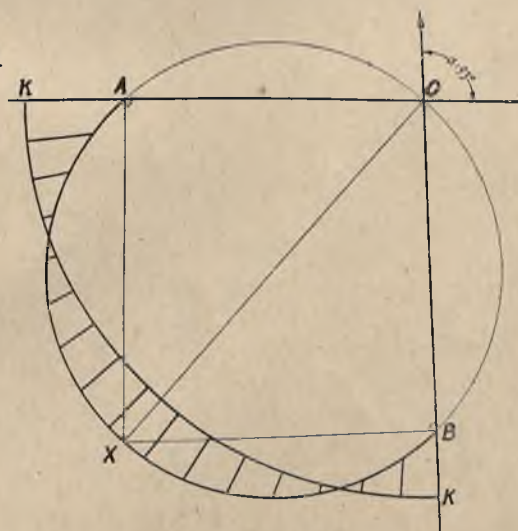
Przykład 1 (rys. 7).

Dana jest belka duralowa o stałym przekroju. Mamy wyznaczyć wykres momentów gnących i sił tnących jeśli są dane:

1. Moment bezwładności przekroju  $I = 800 \text{ cm}^4$
2. Całkowita długość belki  $l = 400 \text{ cm}$
3. Obciążenie ciągłe, stałe na całej długości

$$q = 5 \frac{\text{Kg}}{\text{cm}}$$

4. Siła ściskająca belkę  $N = 10000 \text{ kg}$
5. Moment na lewej podporze  $M_1 = 75000 \text{ kg/cm}$
6. Moment na prawej podporze  $M_2 = 50000 \text{ kg/cm}$
7. Moduł sprężystości dla duralu



Skala momentów  $l_{cm}=0,25l_{m}$

Rys. 7

Belka jednoprzęsłowa o stałym przekroju.







Podprzesło		I—II	II—III	III—IV	VI—V
Rozpiętość podprzesła	1 cm	60	60	44	44
Moment bezwładności	$I_{sr}$ cm <sup>4</sup>	110	360	1170	1480
Obciążenie ciągle	$q_{sr}$ $\frac{Kg}{cm}$	10	11	13	13
Siła ściskająca	$H$ Kg	11850	11850	11400	11400
$K^2 = \frac{EI}{H}$ gdzie $E = 750000$ $\frac{Kg}{cm^2}$	$K^2$ cm <sup>2</sup>	6950	22800	77000	97500
$K = \sqrt{K^2}$	$K$ cm	83	151	277	312
$qK^2 = q \cdot K^2$	$qK^2$ tm	0,69	2,50	10,00	12,68
$\alpha = 57,3 \cdot \frac{1}{K}$	$\alpha^\circ$	41,4	22,8	9,1	8,1
$\frac{K_{n+1}}{K_n}$	$\frac{K_{n+1}}{K_n}$	1,82	1,83	1,13	
$q_n \cdot K_n^2 - q_{n+1} K_{n+1}^2$	tm	-1,81	-7,50	-2,68	
$Z \cdot K_3 = 3100 \cdot 277$	tm		-8,58		

Zastępujemy nasz dźwigar podobnym dźwigarem prostym, stwarzając przytem takie warunki obciążenia, aby wykres momentów dźwigara zastępczego był identyczny z wykresem momentów dźwigara rzeczywistego, w tym celu obracamy część przykadłubową dookoła załamania tak, aby oś wyprostowała się.

Aby praca części obróconej nie zmieniła się, wystarczy wszystkie siły nań działające obrócić wraz z nią dookoła punktu załamania.

Ażeby pozostała część znalazła się w takich samych warunkach, jak przed obróceniem, należy w punkcie załamania przyłożyć siłę równą różnicy wektorowej wszystkich sił obróconych. Będzie to siła:

$$Z = 3150 \text{ kg}$$

powstała jako różnica sił  $R$  i

$$\int q \cdot dx \text{ i sił } R' \text{ i } \int q' \cdot dx.$$

W ten sposób, znajdując wykres momentów dla prostego dźwigara, znajdziemy temsamem i dla rzeczywistego, jeśli pominiemy odmienne warunki wytrzymałościowe prostego dźwigara, a zakrzywionego w samym miejscu zakrzywienia. (Patrz teorię prętów silnie zakrzywionych).

Działanie części wolnonośnej dźwigara zastępujemy siłą:

$$P_w = 3068 \text{ Kg.}$$

oraz momentem

$$M_w = 4280 \text{ Kgcm}$$

pochodzącymi od sił aerodynamicznych części wolnonośnej (po uwzględnieniu rozkładu na dźwigary jak wyżej).

Otrzymańa w ten sposób belkę dzielimy na 4 podprzesła tak, by punkt podziału przeszedł przez miejsce zakrzywienia dźwigara, gdzie przyłożyliśmy siłę zastępczą  $Z$ , poczem przeprowadzamy obliczenia wstępne według tabeli I:

Po tych obliczeniach przystępujemy do wykresu w następujący sposób:

1. Wykreślamy pęk osi granicznych tak, aby przesuwaniu się wzdłuż belki wprawo odpowiadało obrotowi zgodnemu z ruchem wskazówki zegara na wykresie.

2. Z punktu  $O$  jako ze środka zakreślamy (w ujemnych wycinkach, odpowiadających podprzesłom belki) łuki promieniami:

$$OK_1 = q_1 K_1^2 = 0,69 \text{ tm}$$

$$OK_2 = q_2 K_2^2 = 2,50 \text{ tm}$$

$$OK_3 = q_3 K_3^2 = 10,00 \text{ tm}$$

$$OK_4 = b_1 K_4^2 = 12,68 \text{ tm}$$

3. Na osi I-szej odmierzamy od punktu  $K$ , odcinek odpowiadający momentowi w tym przekroju, czyli w tym wypadku równy zeru.

4. W punkcie  $A_1$  wystawiamy prostopadłą jako linję  $l_1$  do przecięcia jej z osią II-gą w punkcie  $F_1$ .

5. Z dowolnego punktu  $Z_1$  na osi II-giej wystawiamy prostopadłą i znajdujemy punkt  $Z_1''$  tak, aby:

$$\frac{Z_1 Z_1''}{Z_1 Z_1'} = \frac{K_2}{K_1} = 1,82$$

6. Wzdłuż osi II-giej odmierzamy odcinek w kierunku ujemnym, gdyż jest ujemny:

$$\overline{F_1 F_1'} = q_1 \cdot K_1^2 - q_2 \cdot K_2^2 = -1,81 \text{ tm}$$

7. Przez punkt  $F_1'$  prowadzimy równoległą do  $F_1 Z_1''$ , jako linję lokującą  $l_2$  do przecięcia jej z osią III w punkcie  $F_2$ .



8. Z dowolnego punktu  $Z_2$  na osi III wystawiamy prostopadłą i znajdujemy punkt  $Z_2''$  tak, aby:

$$\frac{Z_2 Z_2''}{Z_2 Z_2'} = \frac{K_3}{K_2} = 1,83$$

9. Wzdłuż osi III odmierzamy odcinek w kierunku ujemnym

$$\overline{F_2 F_2'} = q_3 K_3^2 - q_2 K_2^2 = -7,50 \text{ tm}$$

10. W punkcie  $F_2'$  wystawiamy prostopadłą i odmierzamy na niej w kierunku przeciwnym ruchowi posuwania się przy wykreślaniu linii lokujących odcinek

$$\overline{F_2' F_2''} = X'K_2 = -8,56 \text{ tm}$$

gdyż siła  $Z'$  działa od dołu.

11. Przez punkt  $F_2''$  prowadzimy równoległą do  $F_2 Z_2''$  jako linię lokującą  $ll_3$  do przecięcia jej z osią IV w punkcie  $F_3$ .

12. Z dowolnego punktu  $Z_3$  na osi IV wystawiamy prostopadłą i znajdujemy punkt  $Z_3''$  tak, aby

$$\frac{Z_3 Z_3''}{Z_3 Z_3'} = \frac{K_4}{K_3} = 1,13$$

13. Wzdłuż osi IV-tej odmierzamy w kierunku ujemnym odcinek:

$$\overline{F_3 F_3'} = q_3 \cdot K_3^2 - q_4 K_4^2 = -2,68 \text{ tm}$$

14. Przez punkt  $F_3'$  prowadzimy równoległą do  $F_3 Z_3''$  jako linię lokującą  $ll_4$ .

15. Na osi V odmierzamy od punktu  $K_4$  odcinek:

$$\overline{KB_1} = M_w = 2,28 \text{ tm}$$

16. W punkcie  $B_4$  wystawiamy prostopadłą do przecięcia z linią lokującą  $ll_4$  w punkcie  $X_4$ .

Punkt  $X_4$  jest ogniskiem podprzęsła 4-tego.

17. Na odcinku  $\overline{QX_4}$  jako na średnicy zakresłamy koło „2” odpowiadające IV-temu podprzęsłu.

18. Przez punkt  $X_4$  prowadzimy równoległą do osi IV-tej do przecięcia z prostą  $F_3 Z_3''$  w punkcie  $X_3'$ .

19. Przez punkt  $X_3'$  prowadzimy prostopadłą do osi IV-tej do przecięcia z prostą  $F_3 Z_3'$  w punkcie  $X_3$ , otrzymując ognisko III-go podprzęsła.

20. Na odcinku  $\overline{OX_3}$  jako na średnicy zakresłamy koło „2” odpowiadające III-emu podprzęsłu.

21. Przez punkt  $X_3$  prowadzimy równoległą do  $\overline{F_2 F_2''}$  do przecięcia z prostą  $F_2 Z_2''$  w punkcie  $X_2'$ .

22. Przez punkt  $X_2'$  prowadzimy prostopadłą do osi III-ej do przecięcia z prostą  $F_2 Z_2'$  w punkcie  $X_2$ , otrzymując ognisko II-go podprzęsła.

23. Na odcinku  $\overline{OX_2}$  jako na średnicy zakresłamy koło „2”, odpowiadające podprzęsłu II-mu.

24. Przez punkt  $X_2$  prowadzimy równoległą do osi II-giej do przecięcia z prostą  $F_1 Z_1''$  w punkcie  $X_1'$ .

25. Przez punkt  $X_1'$  prowadzimy prostopadłą do osi II do przecięcia z prostą  $F_1 Z_1'$  w punkcie  $X_1$ , otrzymując ognisko I-go podprzęsła.

26. Na odcinku  $\overline{OX_1}$ , jako na średnicy zakresłamy koło „2”, odpowiadające I-mu podprzęsłu.

27. Z otrzymanego w ten sposób wykresu kołowego momentów przenosimy je na wykres linjowy zmieniając dla wygody skalę.

## XIV międzynarodowa wystawa lotnicza w Paryżu w 1934 r.

Od 16 listopada do 2 grudnia 1934 r. odbyła się w „Grand Palais” w Paryżu 14-ta Międzynarodowa Wystawa Lotnicza, zorganizowana, jak i lat ubiegłych, przez Syndykat Przemysłowców Lotniczych Francji.

W wystawie wzięły udział następujące państwa: Anglja, Czechosłowacja, Francja, Niemcy, Polska, Włochy, Stany Zjednoczone A. P. i Związek S. R. R.

Wyżej wymienione państwa były reprezentowane przez: 34 wytwórnie płatowcowe, które wystawiły — 60 samolotów i przez 25 wytwórni silnikowych, które wystawiły — 89 silników.

Wszystkich wytwórni przemysłu pomocniczego zanotowano — 194.

Podział wytwórni przemysłu pomocniczego na poszczególne specjalności przedstawiał się następująco:

Wytwórnie balonowe	3
„ przyrządów zasilania	6
„ świec lotniczych	8
„ gaźników	5
„ ściągien	4
„ kompresorów i rozruszn.	6

„ tkanin, farb i lakierów	5
„ wyposażenie elektryczn.	13
„ gaśnic	6
„ hamulców i amortyzat.	11
„ śmigieł	8
„ olejów	4
„ instrumentów pokładowych	27
„ iskrowników	4
„ metali lekkich i różnych	15
„ instrumentów optycznych	6
„ spadochronów	6
„ latarni i reflektorów	2
„ aparatów fotograficznych	4
„ pneumatyków, kół i podwozi	15
„ pomp, chłodnic i zbiorników	10
„ przyrządów do ogrzewania	2
„ radio	12
„ przewodów giętkich	7
„ ubrań lotniczych	5

Niezależnie od eksponatów firm prywatnych *Francuskie Ministerstwo Lotnictwa* urządziło swój własny dział na wystawie, w którym były następujące eksponaty:



Samoloty: *Pierre Levasseur P. L. 15*

hydro na pływakach torpedowiec i do bombardowania z silnikiem Hispano-Suiza 12 N B R;  
*Bernard 52 C*  
myśliwski na pływakach z silnikiem Gnome-

salę z urządzeniami i przyrządami bezpieczeństwa, jako to: kompresory dla lotów stratosferycznych, zabezpieczenie zbiorników benzynowych i t. d.;

salę z modelami pomocy naukowych dla szkół technicznych lotniczych, jako to: przekroje silników, modele,



Grand Palais.

Rhone K 9.

*Bloch 200 B N 4*

bombardujący z 2-ma siln. Gnome-Fhone K 14.

*Dewoitine 500 CI*

myśliwski na pływakach.

*Potez 58*

turystyczny, przystosowany do transportów sanitarnych.

Silniki: *Gnome-Rhone Mistral Major,*

*Farman 12 W I R S*

*Clerget typ 14 F 2 — 500 K.M.*

na ciężkie paliwa.

Dalej w tym dziale widzimy:

salę w której wystawiono modele ilustrujące fragmenty obrony przeciwlotniczej;

salę z modelami samolotów komunikacyjnych i poczty lotniczej;

salę z modelami lotnisk, hangarów oraz fotografie i projekty budowli lotniczych;

schematy obiegu benzyny, oliwy, wody w silniku i jego osprzęcie i t. d.

Z pośród eksponatów umieszczonych w tabeli samolotów i silników opiszemy tylko ciekawsze.

## I. SAMOLOTY:

*Dwumiejscowy samolot myśliwski Mureaux 180 C. 2.*

Samolot Mureaux 180 C. 2 stanowi ewolucyjną przebudowę jednomiejscowego samolotu myśliwskiego 170 C. 1, który był wystawiony w Salonie Paryskim w -932 r. Konstrukcja całkowicie metalowa (rys. 1).

Jednopłat górny z lekkim akcentem litery M, co do zamocowania, zmienności profilu, jak i zewnętrznego konturu przypomina skrzydło samolotu P. 7.

W stosunku do sam. Mureaux 170 C. 1, posiada kadłub bardziej wydłużony. Chłodnica umocowana przed silnikiem.



Uzbrojenie składa się z dwóch karabinów maszynowych pilota i dwóch karabinów maszynowych strzelca.

Zbiornik paliwowy na 315 litr. umieszczony w kadłubie, z urządzeniem do wyrzucania.



Rys. 1.

#### *Wielomiejskowy samolot bombardujący Bloch 200.*

Samolot o konstrukcji całkowicie metalowej, zaprojektowany z myślą zadośćuczynienia formule wielomiejskowej maszyny niszycielskiej, dwusilnikowej o dużym tonażu, wielkiej szybkości i znacznym zasięgu, przy użyciu rynkowych, najprostszycy materiałów konstrukcyjnych i minimalnym nakładzie czasu i pracy (rys. 2).

#### *Skrzydło.*

Skrzydło dwudźwigarowe. Dźwigar składa się z dwóch kątowników połączonych blachą grubości 1 m/m usztywnionej co 30 cm. kształtką „U”.

Żeberka z cienkiej blachy, również usztywnione kształtką „U”, przytwierdzone do podłużnic kątownikami.

Pokrycie skrzydeł z blachy nazewnątrz usztywnionej kształtkami „U”, a nazewnątrz teownikami.

Krawędź natarcia z blachy — przytwierdzona do dźwigara przedniego.

Kształt skrzydła można podzielić na dwa trapezy — zewnętrzne, oraz — prostokąt wewnętrzny.

Skrzydło, jak zresztą i całość samolotu jest wykonana



Rys. 2.

„kanciasto” — brak zaokrągleń, z tych względów wszystkie połączenia są proste i łatwe.

#### *Kadłub.*

Kadłub o przekroju prostokątnym utworzony z najprostszycy elementów konstrukcyjnych, kątownek teówek i blach.

W przedniej części kadłuba oszklona wierzyczka dla karabinów maszynowych, w części środkowej dwie wierzyczki — jedna w podłodze, druga prawie nad nią w górnym opierzeniu kadłuba.

#### *Usterzenie.*

Ster poziomy i pionowy zarówno jak i stateczniki o ostrych krawędziach z zaokrągleniami tylko na krawędziach natarcia.

#### *Zespół śmigło-silnik.*

2 silniki Gnome-Rhone 14 Krsd podwieszane są do skrzydła. Śmigła metalowe trójkopatkowe Gnome-Rhone. Zbiorniki paliwowe w środkowej części skrzydła.

#### *Podwozie.*

Podwozie o szerokim rozstawieniu kół, z owiewkami na kołach. Zamiast płozy ogonowej — małe koło.

#### *Samolot myśliwski jednomiejskowy Letov S 231.*

Samolot Letov S 231 z silnikiem Walter - Mistral jest dalszą odmianą prototypu tego samolotu z silnikiem Mercury IV S<sub>2</sub> (rys. 3).

Cechą charakterystyczną tego myśliwskiego samolotu jest silne uzbrojenie — 4 karabiny maszynowe umieszczone po dwa w krawędzi natarcia skrzydła, — nazewnątrz powierzchni zakreślonej śmigłem, — niesynchronizowane.

Jest to dwupłat o konstrukcji metalowej z górnym skrzydłem umocowanym dosyć wysoko nad kadłubem.



Rys. 3.

#### *Skrzydła.*

Górne skrzydło składa się z trzech części, dolne z 2-ch. Szerokość skrzydeł jednakowa na całej rozpiętości. — Skrzydła na końcu zaokrąglone.

Konstrukcja skrzydeł metalowa — obszyta płótnem. Lotki skompensowane na łożyskach kulkowych.

#### *Kadłub.*

Kadłub spawany z rur, w części przedniej pokryty osłonami blaszanymi, pozatem obszyty płótnem.

Przekrój kadłuba zmienny — z przekroju okrągłego przechodzi w przekrój eliptyczny.



Siedzenie pilota ruchome — z możliwością podnoszenia i opuszczania w locie.

#### *Usterzenie.*

Stery poziomy i pionowy wyrównoważone aerodynamicznie i jak wszystkie części sterowania są na łożyskach kulkowych.

#### *Zespół śmigło — silnik.*

Silnik Walter - Mistral z osłoną pierścieniową.

Śmigło metalowe dwuramienne Letov z łopatkami duralowymi. Paliwo zawarte w dwóch zbiornikach z których jeden w kadłubie i drugi mniejszy w skrzydle.

#### *Podwozie.*

Koła niezależne o amortyzacji oliwno-powietrznej z hamulcami, oprofilowane owiewkami. Amortyzatory schowane w kadłubie.

Opony wyrobu f. Baťa.

#### *Samolot wielomiejscowy do walki Amiot 145 M<sup>5</sup>.*

Samolot Amiot 143 M<sup>5</sup> jest dalszą ewolucją samolotu Amiot 140, który był wystawiony w Paryżu w roku 1930. Zasadniczo sylwetka została niezmienną, wniesiono

natomiast szereg udoskonaleń konstrukcyjnych, potem starannie oprofilowano (rys. 4, 5, 6, 8).

W studjum jest dalsza ewolucja tego samolotu z klapami i podwoziem chowanym.

#### *Skrzydło.*

Skrzydło o konstrukcji metalowej trójdźwigarowej — trapezowe, o profilu bardzo grubym przy kadłubie — zwężającym się ku końcowi.

#### *Kadłub.*

Kadłub o konstrukcji całkowicie metalowej z pomieszczeniami wewnątrz dla:

1) dla 4-ch par karabinów maszynowych, 2) wyrzutników, 3) aparatów fotograficznych, 4) radiostacji.

#### *Usterzenie.*

Stery poziome i pionowy wyważone aerodynamicznie, na łożyskach kulkowych.

#### *Zespół śmigło — silnik.*

Dwa silniki Gnome-Rhone K 14 — umieszczone w skrzydle — z osłonami pierścieniowymi.

Śmigła metalowe trójłopatkowe Gnome-Rhone o średnicy 3,4 mtr. z łopatkami duralowymi.

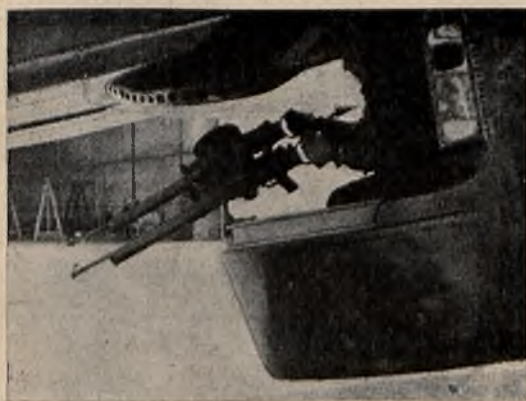
Zbiorniki paliwa w skrzydłach.



Rys. 4.



Rys. 5.



Rys. 6.



Rys. 7.



Tabela samolotów wystawionych na XIV międzynarodowej wystawie lotniczej w Paryżu w 1934 r.

Firma	Typ	Silnik		Ilość miejsc	Wymiary		powierzchnia nośna	ciężar własny	ciężar użyteczny	ciężar całkowity w locie	obciążenie powierzchni	Kilogramy na wy-sokości	Największa wznoszenie		pułap	zasieg	Układ komory nośnej	konstrukcja samolotu	rodzaj śmigła	Przeznaczenie i Uwagi	
		moc KM	typ		rozpiętość	długość							wy-sokość	minuty							wy-sokość m.
Armstrong	Avro 626	1	Siddeley	2	10.36	8.08	—	912	401	1313	—	przy 209	—	—	—	—	dwupłat.	metal.	metal.	prześciowy i treningowy	
	Scimitar	1	CheetaHV	1	10.06	7.62	3.53	1341	519	1860	76.6	400	4270	—	—	—	dwupłat.	"	drewn	szkolny	
	35	1	Panther VII	2	8.3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	metal.	—	
Hawker	Autogiro	1	Genet Major	2	—	—	—	—	—	—	—	177	—	—	—	—	—	—	—	—	
	Fury	1	RollsRoyce Kestrel	1	9.15	8.15	3.12	1390	260	1650	70.3	404	3750	—	—	—	dwupłat.	metal.	drewn	myśliwski	
<b>A N G L J A</b>																					
Avia	Avia 51	3	po Avia RK 12	6	—	—	—	2520	1270	3790	—	273	11'	3000	5700	800	górnopłat.	metal	metal	transportowy	
	Avia 534	1	HispSuiza 12 Y b r s	1	9.4	8.20	2.82	1381	344	1825	76.2	405	4500	4'24"	500	10600	600	metal	metal	myśliwski	
Lotov	S. 231	1	Walter Mistral Major 14 K.F.S.	1	13.71	9.88	3.34	—	—	1900	48.2	405	—	—	—	—	dwupłat.	—	metal	myśliwski 4 k.m. w dolnych skrz.	
<b>C Z E C H O S Ł O W A C J A</b>																					
<b>F R A N C J A</b>																					
L'Aile Volante Amiot	A. V. 10	1	85 Pobjoy R	2	11.0	3.8	1.7	280	200	480	14.5	260	przy z.	—	—	—	—	—	—	doświadczalny	
	143 M.	2	po H. Suiza 850 12 Y b r s	—	24.45	18.0	—	5000	2250	7250	72.5	305	4000	14'	4000	3000	—	górnopłat.	metal.	metal.	wielomiejscowy do walki
A. N. F. Mureaux	113 R 2	1	850	2	15.40	10.05	3.6	—	—	2507	72.3	328	5000	—	—	—	—	—	—	rozpoznawczy	
	115 R 2	1	850 H.S. 12 Yers	2	15.40	10.05	3.63	1590	895	2485	71.0	340	5000	8'10"	5000	10600	1500	górnopłat	metal.	metal.	"
	180 C 2	1	650 H. Suiza 12 X c r s	2	11.40	7.80	2.86	1180	504	1684	88.5	380	5000	4'50"	3500	11000	—	górnopłat.	metal.	metal.	2-u miejscowy myśliwski
Armella Senemaud.	Mistral	2	po Gipsy 130 Major	4	15.0	10.0	3.0	1250	750	2000	80.0	230	przy ziemi	—	—	—	—	górnopłat.	drzew.	—	amfibija turyst.
	211 BN 4	2	850 H.S. 12 Y b r s	—	25	20	—	4500	3000	7500	97.5	350	4000	—	—	2000	górnopłat.	metal.	metal.	wielomiejscowy do walki i do bombard.	
Bloch	413	2	880 H.S. 12 Y d r s	—	20.2	—	—	3115	3445	6600	—	320	4000	—	—	—	—	—	—	—	
	46 T	2	900 Gnome Rhone 14 K r d s	12	20.5	14.25	6.4	—	—	6800	120.8	385	—	—	—	—	1 1/2	płat.	metal.	metal.	wielomiejscowy do walki
Caudron	LeSimoun	1	1000/1100 Bengali Six	4	10.40	8.70	1.15	—	—	1120	70.0	300	przy ziemi	—	—	—	—	—	—	—	noszonem podwoz.
	LePelican	1	140	4	11.82	8.49	2.25	—	—	1140	48.0	185	przy ziemi	—	—	—	—	—	—	—	turystyczny
" "	C. 450	1	300 Renault	—	6.75	7.12	1.8	520	355	875	127.0	390	—	—	—	—	—	—	—	—	sanit. i turyst.
	C. 600	1	100 Renault	2	11.7	7.60	2.0	260	440	700	46.6	200	przy ziemi	—	—	—	—	—	—	—	turystyczny
" Dewoitine Farman	D. 511	1	850 H.S. 12 Yers	1	10.92	7.56	2.7	1416	474	1890	126.0	400	5000	—	—	—	—	—	—	—	szkolny i turyst. cena 29900 fr. fr.
	403	1	150 Farman 7 Ec	3	11.7	8.25	2.07	—	—	—	—	230	przy z.	—	—	—	—	—	—	—	myśliwski
" "	431	2	190 Renault	5	15.4	12.0	2.80	—	—	—	—	260	przy ziemi	—	—	—	—	—	—	—	transport. i turyst.
	190	1	230 Farman	—	14.10	9.0	3.0	40	—	—	—	180	przy z.	—	—	—	—	—	—	—	transport. i turyst.







*Podwozie.*

Rozstawienie kół 5,9 m. Koła o wymiarach 1450 na 300 oprofilowane owiewkami. Amortyzacja oliwno-powietrzna.

*Wielomiejscowy bombardujący samolot Breguet 41 M 4*

Półtorapłat konstrukcji całkowicie metalowej o cha-Sam. Breguet 41 M 4 konstrukcyjnie nie różni się od Breguet 413 — jedynie posiada silnik gwiazdowy Gnome-Rhone 14 Kdrs. (rys. 8).

*Skrzydła.*

Skrzydło górne — dwudźwigarowe, dolne — jedno-dźwigarowe.

Dźwigary stalowe, żeberka duralowe. Lotki umieszczone na górnym skrzydle. Komora płatowa usztywniona stójkami kształtu litery N.

*Kadłub.*

Kadłub o przekroju prostokątnym zwężony za środkową częścią.

Konstrukcja kadłuba metalowa — utworzona z profili stalowych i duralowych.

Pokrycie — blacha duralowa.

*Usterzenie.*

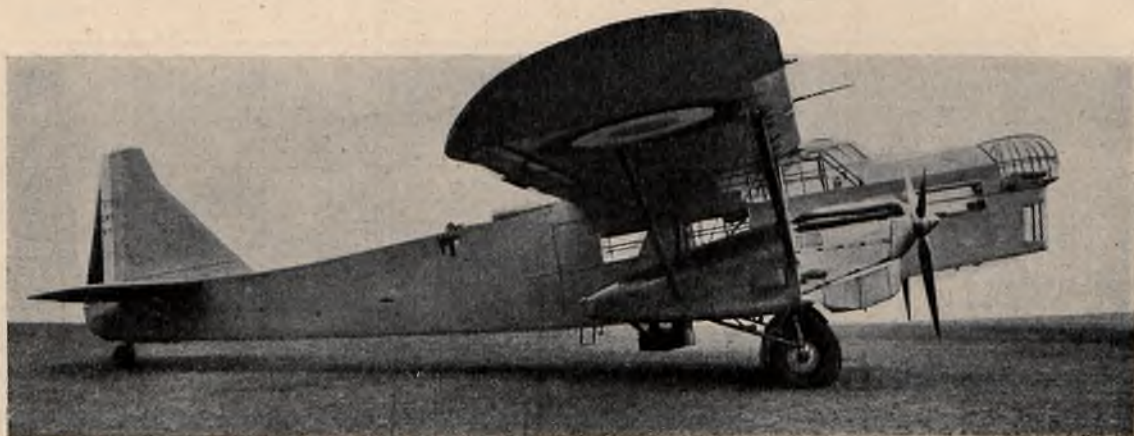
Konstrukcja metalowa — dural. Ster kierunkowy skompensowany.

*Grupa silnik — śmigło.*

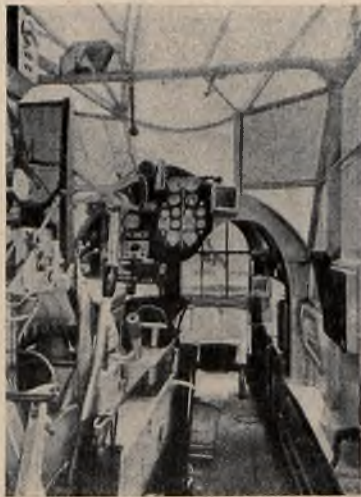
2 silniki Hispano - Suiza 12 Y brs. Śmigła metalowe — trójłopatkowe.



Rys. 8.

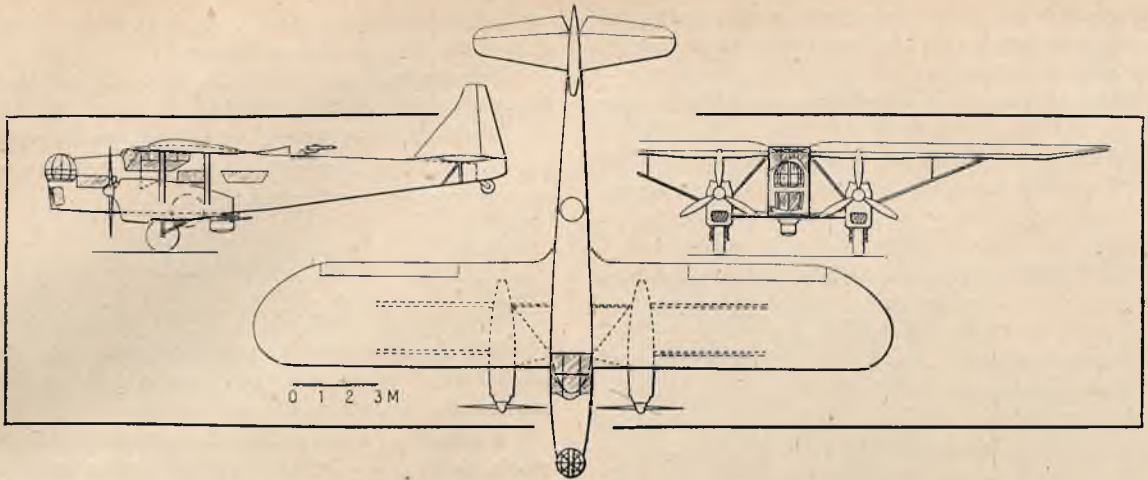


Rys. 9.



Rys. 10.





Rys. 11.

**Podwozie.**

na niezależnych kołach — oprofilowanych owiewkami. Zamiast płozy — małe koło.

**Wielomiejscowy do walki samolot Potez 54.**

Prototyp tego samolotu wykonany, według koncepcji taktycznych Francuskiego Ministerstwa Lotnictwa, w rekordowym czasie — podobno w ciągu niespełna 3-ch miesięcy.

Jest to w zasadzie górnopłat o konstrukcji mieszanej, z kołami chowanymi do gondoli silnikowych (rys. 9, 10, 11).

**Skrzydło.**

Skrzydło o konstrukcji metalowej, obszyte płótnem, — dwudźwigarowe. Dźwigary o przekroju dwuteowym, rozstawiono o 1,6 m. Grubość profilu zmienna i w części zbliżonej do kadłuba dochodzi do 0,55 mtr.

Skrzydło na całej rozpiętości o szerokości niezmięniającej wynoszącej 3,60 m. zaokrąglone na końcu.

Lotki o długości 4,8 mtr. i szerokości 0,50 mtr. umocowane na trzech łożyskach kulkowych, bez kompensacji aerodynamicznej.

Pozatem na wysokości dna kadłuba, z obu stron pomiędzy kadłubem, a gondolami silnikowymi są małe skrzydła, które niejako uzupełniają powierzchnię nośną płatów głównych, a właściwie są narzucone koniecznością cprofilowania prętów usztywniających podwieszoniową konstrukcję gondoli silnikowych.

**Kadłub.**

Kadłub utworzony z dwóch części położonych na wysokości przedniego dźwigara skrzydła. Przednia część kadłuba o długości 4,20 m., tylna — 10,80 m.

Tylna część kadłuba zawiera kabinę pilota i stoisko dla karabinów maszynowych.

Część przednia kadłuba zawiera stoisko dla d-ty samolotu z urządzeniami wyrzutowymi do bomb, aparaturę fotograficzną oraz wierzyczkę dla karabinów maszynowych przedniego pola ostrzału.

Konstrukcja drewniana pokryta sklejką.

**Usterzenie.**

Ster kierunkowy i wysokości bez kompensacji, statecznik poziomy usztywniony ścięgna.

**Grupa silnik — śmigło.**

2 silniki Hispano - Suiza 12 X brs zabudowane na gondolach podwieszonych do skrzydła. Gondole oprofilowane, z otworem dla kół podnoszonych podwozia.

Śmigła trójłopatkowe metalowe — Ratier.

**Podwozie.**

Dwa niezależne koła osadzone w widełkach, które w płaszczyźnie pionowej równoległej do osi podłużnej samolotu unoszą koła do tyłu i chowają w gondoli silnikowej.

**II. SILNIKI.**

W porównaniu z salonem z przed 2-ch lat, teraz wystawiono znacznie mniej nowych typów silników. Nie zostały wystawione silniki, które miały stałe miejsce na popularnych salonach i których wartość wystawowa przewyższała wartość techniczną.

Myśl konstrukcyjna weszła na ustalone tory, oparte na dużym doświadczeniu.

Rozwój silnika odbywa się nadal na drodze lepszego wykorzystania jego objętości skokowej, co daje się uzyskać przez odpowiednią konstrukcję cylindra, zastosowanie paliwa o dużej liczbie oktanowej, dobraniu odpowiednio wysokiego stopnia sprężania i ciśnienia ładowania oraz zwiększenia ilości obrotów do granic na jakie pozwalają siły masowe układu korbowego.

Jako nowy etap na powyższej drodze rozwojowej jest budowa przez f-mę Bristol 2-ch prototypów silników bezzaworowych.

Brak zawora wydechowego pozwala w silniku bezzaworowym na zwiększenie stopnia sprężania o 1 w porównaniu z silnikiem zaworowym posiadającym tą samą charakterystykę i napędzanym tem samym paliwem.

Bezzaworowe silniki lotnicze były już poprzednio budowane (Panhard, i Levasseur i inne) lecz nie weszły do użytku, gdyż nie posiadały odpowiedniej konstrukcji.

Wysoki autorytet techniczny jaki posiada f-ma Bristol jest gwarancją tego, że bezzaworowe silniki Perseus i Aguilla spełnią pokładane na nich nadzieje.



W budowie silników chłodzonych powietrzem i posiadających szeregowy układ cylindrów można stwierdzić postęp konstrukcyjny.

Silniki o 6 cylindrach w szeregu są zupełnie opanowane.

Ciekawą konstrukcją jest próba zbudowania silnika (Napier) o kilku szeregach po 6 cylindrów w każdym.

Widoczny jest postęp w budowie silników dużej mocy.

Na wystawie znajdowało się parę silników chłodzonych powietrzem o ogólnej objętości skokowej około 45 ltr. i mocy około 1000 — 1100 KM.

Odpowiedniej mocy są również budowane silniki o chłodzeniu wodnym.

Na europejskich silnikach chłodzonych powietrzem o gwiazdowym układzie cylindrów coraz wyraźniej zaznacza się wpływ konstruktorów amerykańskich.

Widoczny jest zanik nowych konstrukcji silników gwiazdowych pracujących w układzie Diesel'a.

Liczne prototypy tych silników wystawiane w latach ubiegłych znikły z widowni, — nie licząc nowowystawionego silnika Szydłowskiego. Z lotniczych silników Diesela dotychczas udały się tylko silniki Junkersa. — Silniki te są budowane na podstawie licencji przez kilka wytwórni.

Na silnikach dużej mocy stosuje się prawie powszechnie górne ustawienie gaźników (nad sprężarką) co daje pewien zysk na mocy i zabezpiecza sprężarkę od piasku podczas startu.

Firma „Zenith” pobudowała gaźnik nie posiadający systemu pływakowego. — Dopływ paliwa do gaźnika jest regulowany zapomocą elastycznych przepon<sup>\*)</sup>. Systemy zapłonowe prawie na wszystkich silnikach są ekranowane.

Nowe typy iskrowtków są budowane tak iż rozdzielacz wysokiego napięcia i przerywacz znajdują się w osobnej komorze której oś zwykle jest ustawiona pod kątem 90° do wałka wirnika, co ułatwia dostęp do części wymagających dozoru.

Pracują na wszystkich większych silnikach znajdują się jednocylindrowe niewielkie sprężarki powietrzne przeznaczone do pompowania powietrza w locie i na ziemi po uruchomieniu silnika. Powietrzem napełnia się butle rozróżników i gaźnik, ponadto sprężone powietrze może być użyte do napełniania dętek, sterowania k. m. oraz innych celów.

Rozruszniki są różne: ręczne, elektryczne i powietrzne. Bardzo mało stosowane są rozruszniki bezwładnościowe.

Na wszystkich większych silnikach znajdują się generatory elektryczne ustawione przeważnie bezpośrednio na tylnych pokrywach karterów.

Coraz większe zastosowanie znajdują filtry smarowe „Autoclean” oczyszczające ole bez porównania lepiej niż zwykłe filtry siatkowe.

Z Ameryki przechodzą do Europy nowe metalowe przewody „Everdur” zawierające w swoim składzie beryl,

zawdzięczając czemu przewody te posiadają większą sprężystość i łatwiej przenoszą drgania.

Na wystawie znajdowały się zbiorniki paliwowe pokryte specjalną lekką protekcją.

W dziale złącz przewodów, opasek zaciskowych oraz innych drobnych elementów instalacji silnikowych dało się spostrzec dużo ciekawych ulepszeń.

*Ciekawsze silniki wystawione na salonie 1934 r.*

*Napier-Hafford „Dagger” — serja II (Rys. 12 i 13).*

W celu zmniejszenia czołowego oporu jaki stawiają silniki dużej mocy o gwiazdowym układzie cylindrów, zastosowano szeregowy układ cylindrów.

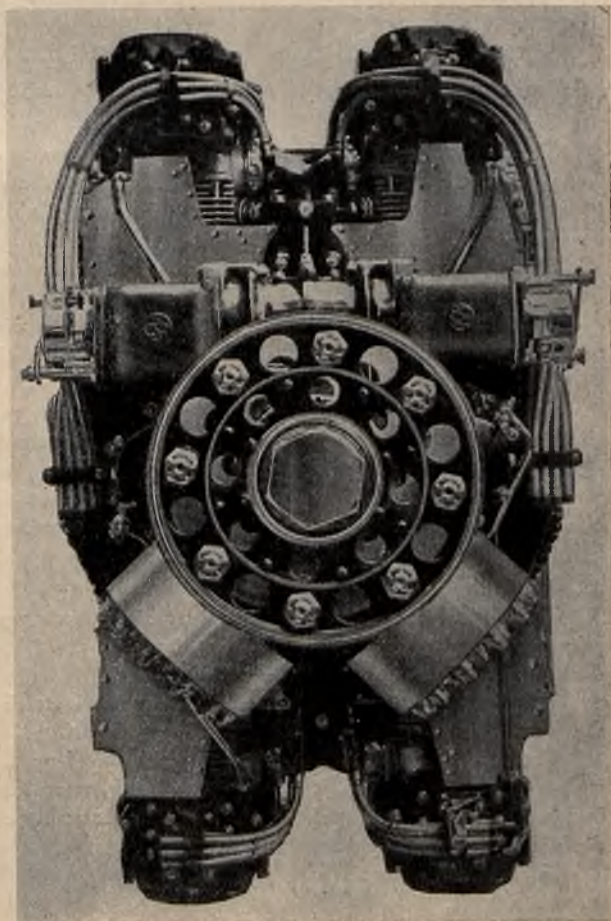
4 szeregi po 6 cylindrów chłodzonych powietrzem stanowią układ H. — Krótki wał piasty śmigła jest napędzany zapomocą czołowej przekładni zębatej przez wały sześciokrotnie wykorbione.

Silnik jest zaopatrzony w odśrodkową sprężarkę.

Charakterystyka silnika:

Moc nominalna 665/690 KM przy 3500 obr./min. na wysokości nominalnej 3050 m.

Moc maksymalna 730/760 KM przy 4000 obr./min. na wysokości 3720 m.

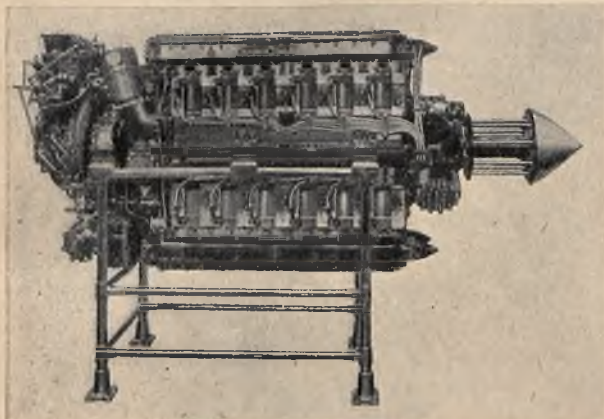


Rys. 12.

<sup>\*)</sup> Gaznik będzie osobno opisany w następnym numerze W. T. L.



Moc na poziomie morza 620/640 przy 3500 obr./min.  
 Moc na starcie 650 KM przy 3000 obr./min.  
 Ciśnienie ładowania (normalne) 0,105 kg/cm<sup>2</sup>.  
 Ciśnienie ładowania (najwyższe) 0,21 kg/cm<sup>2</sup>.  
 Ciężar silnika 582 kg.  
 L. O. paliwa 87.



Rys. 13.

Panewki korbowe: główne są wykonane z brązu składającego się z miedzi i ołowiu.

Panewki te przenoszą większe obciążenie jednostkowe niż biały metal jednak wymagają bardzo dobrych warunków smarowania co daje się otrzymać przez bardzo dokładne filtrowanie oleju.

Silnik zaopatrzone jest w podwójny gaznik Claudel Hobson, automat ciśnienia ładowania, bardzo duży filtr smarowy Tecaemit, generator elektryczny, trybową pompą paliwową, rozrusznik ręczny oraz jednocylindrową sprężarkę powietrzną. Iskrowniki są umieszczone w górnej części karteru na przodzie silnika.

Rozdzielacze wysokiego napięcia wraz z przerywaczami są umieszczone osobno w dolnej części karteru tuż za piastą śmigła.

Silnik „Dagger” o mniejszym stopniu sprężania (serja I) posiada następującą charakterystykę.

Moc nominalna 620/640 KM przy 3500 obr./min. na wysokości nominalnej 3050 m.

Moc maksym. 685/715 KM na wysokości 3660 m. — przy 4000 obr./min.

Moc na poziomie morza 560/580 KM przy 3500 obr./min.

Moc na starcie 540/560 KM przy 3000 obr./min.

Nominalna ilość obrotów śmigła 1300 obr./min.

L. O. paliwa — 77.

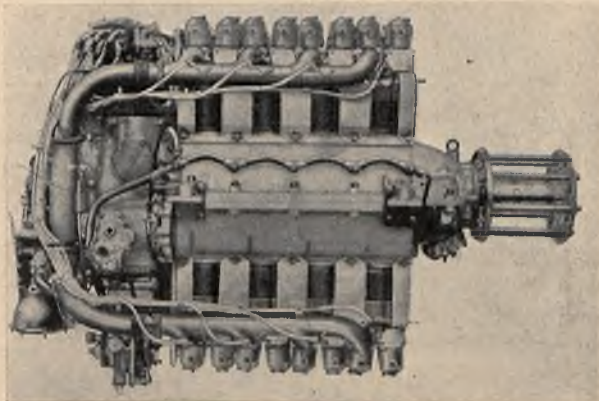
Zgodnie z oświadczeniem przedstawiciela f-my Napier chłodzenie silnika „Dagger” jest zupełnie dobre przy odpowiednim okapotowaniu silnika, oraz umieszczeniu jego na samolocie odpowiednio szybkim.

Wobec podziału litrażu silnika na 24 cylindry, masy układu korbowego są małe a więc i siły masowe — niewielkie.

Należy przypuszczać iż moc silników „Dagger” w naj-

bliższym czasie zostanie zwiększona przez znaczne zwiększenie ilości obrotów.

Ustawienie cylindrów w kształcie H. zmniejsza czołowy opór silnika jednak znaczna jego długość powinna niekorzystnie odbijać się na zwrotności samolotu w porównaniu z silnikami o gwiazdowym układzie cylindrów.



Rys. 14.

*Napier — Rapier (rys. 14).*

16 cylindrów chłodzonych powietrzem tworzą 4 szeregi po 4 cyl. w każdym, ustawione w układzie H.

Silniki Rapier są wykonywane w dwóch serjach (II i IV) i posiadają następującą charakterystykę:

	Serja II	Serja IV
Stopień sprężania	6	6
Średnica cylindra	89 m/m	89 m/m
Skok tłoka	89 „	89 „
Wysokość nominalna	3050 m	p. m.
Moc nominalna	300/310 KM	330/345 KM
Obroty nominalne	3500 obr/min	3500 obr/min
Moc maksymalna	315/325 KM	375/390 KM
	3720 m	p. m.
Maksym. ilość obrotów	3900	3900
Nominalna il. obr. śmigła	1365	1365
Ciężar	327 kg	327 kg

Konstrukcja tego silnika jest zbliżona do konstrukcji silnika „Dagger”.

*Napier „Javelin”.*

6 cylindrów chłodzonych powietrzem tworzy szereg odwrócony.

Charakterystyka silnika:

Stopień sprężania	5.3
Średnica cylindra	114 mm
Skok tłoka	140 „

Moc nominalna 156/162 KM przy 2100 obr./min.

Moc maksymalna 168/174 KM przy 2325 obr./min.

Silnik wykonywa się w serjach III oraz III A.

Silniki serji III A są zaopatrzone w generator elektryczny „Rotax” 12 V, 10 Amp. ora elektromotor rozrusznika.



Ciężar silnika serji III 193 kg.

Ciężar silnika serji III A 203 kg.

Ponadto f-ma Napier wystawiła silnik „Culverin“ Napier - Junkers budowany na podstawie licencji.

Silnik ten jest wzorowany na silniku Junkersa Jumo 4 o mocy 720 KM.

*Bristol Aeroplan Co L. D.*

a) *Bristol „Perseus“ (rys. 15).*

9 cylindrów chłodzonych powietrzem tworzą gwiazdę.

Rozrząd silnika odbywa się zapomocą suwaków. Każdy cylinder zawiera dwa współśrodkowe suwaki. — W zagłębieniu głowicy każdego cylindra osadzono po dwie świece lotnicze, chłodzone powietrzem doprowadzonym zapomocą specjalnych kanałów umieszczonych w głowicy.

Podwójne szczeliny wydechowe są rozmieszczone na przedniej stronie cylindrów. Szczeliny wlotowe znajdują się z tyłu cylindrów i są połączone przewodami wlotowymi z komorą sprężarki.

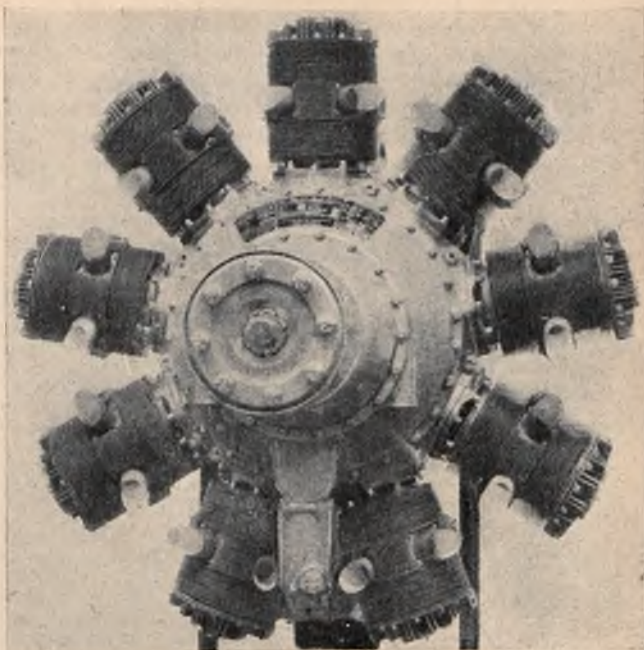
Objętość skokowa silnika 24,8 ltr.

Moc na starcie 670 KM.

Moc maksymalna na poziomie morza 760 KM.

Ciężar 460 kg.

Pod względem litrażu i wymiarów zabudowania silnik ten w zupełności odpowiada silnikom Mercury. Silnik może być zaopatrzony w śmigło Hamiltona.



Rys. 16.

Objętość skokowa silnika 15,6 ltr.

Moc na starcie 430 KM.

Moc maksymalna na poziomie morza 505 KM.

Ciężar 340.

Silnik może być zaopatrzony w śmigło Hamiltona.

Akcesoria silnika są takie jak silnika Perseus.

*Bristol Mercury VI S.*

9 cyl. — gwiazda.

Pojemność skokowa 24,8 litr.

Stopień sprężania 6.

Normalna ilość obrotów 2400.

Maks. ilość obrotów 2750.

Moc normalna 605 KM. na wysokości — 3812.

Maksymalna moc 645 KM na wysokości 4727 m.

Moc przy starcie 620 KM.

Reduktor 0,666 lub 0,5.

L. O. paliwa 87.

Silnik jest zaopatrzony w pierścieniowy kolektor spalin nowego typu.

*Bristol „Pegasus“ IV.*

9 cyl — gwiazda.

Pojemność skokowa 28,7 litr.

Stopień sprężania 6.

Normalna ilość obrotów 2250.

Maks. il. obrotów 2600.

Moc nominalna 660 KM. na wys. 3507 m.

Moc maksymalna 720 KM. na wysokości 4422 m.

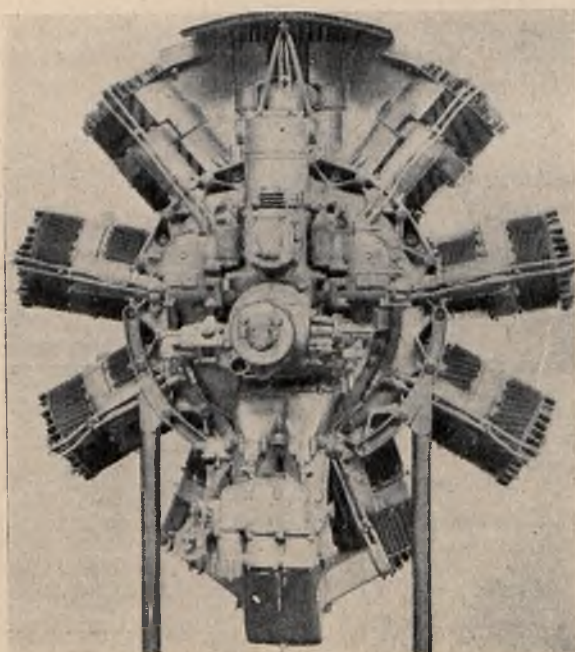
Moc przy starcie 680 KM.

Reduktor — 0,666 lub 0,5.

L. O. paliwa — 87.

*Pratt 8 Whitney.*

Na salonie silniki f-my Pratt 8 Whitney były wystawione w roku 1934 po raz pierwszy.



Rys. 15.

Silnik zaopatrzony jest w odśrodkową sprężarkę, automat ciśnienia ładowania pompą paliwową, generator elektryczny, rozrusznik ręczny lub elektryczny oraz jednocylindrową sprężarkę powietrzną.

*Bristol „Aguilla“ (rys. 16).*

Silnik pod względem konstrukcyjnym jest identyczny z silnikiem „Perseus“.



Wystawione silniki posiadają typowe, dla konstruktorów tej wytwórni, ukształtowanie i uzębowanie głowic cylindrów.

Ponadto silniki te zaopatrzone są w specjalne blaszane osłony kierujące strugi powietrza ku tylnym częściom głowic i cylindrów w celu ich lepszego chłodzenia.

#### *Rolls - Royce.*

Wystawiono ostatnią odmianę silnika Kestrel typu F.

#### *Kestler VI. (rys. 17).*

2 bloki po 6 cylindrów są ustawione w układzie V.

Liczba oktanowa paliwa wymagana 87.

System chłodzenia tego silnika na samolocie jest mieszany wodno-parowy.

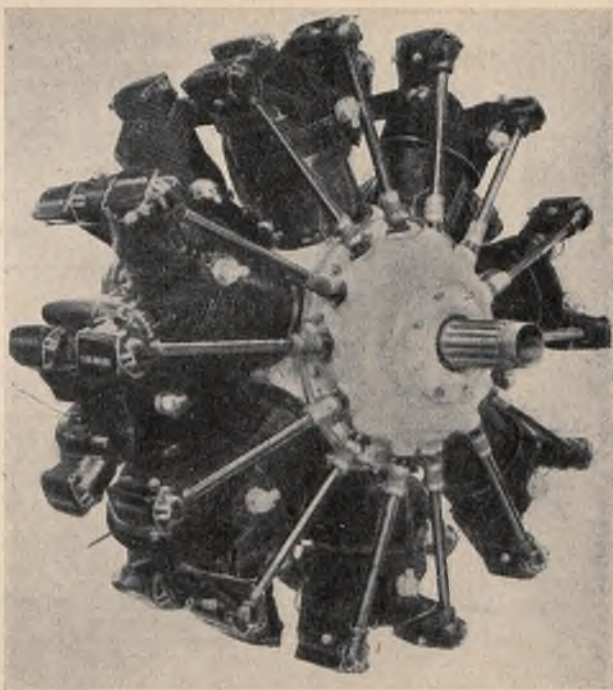
Mała chłodnica daje mały opór czołowy i jest obliczona tylko dla lotu poziomego.

Przy wznoszeniu się samolotu, powierzchnia chłodnicy niewystarczająca i wtedy woda zaczyna wrzeć wydzielając dużo pary. — Para jest kierowana do specjalnego kondensatora gdzie skrapla się i wraca do obiegu wodnego.

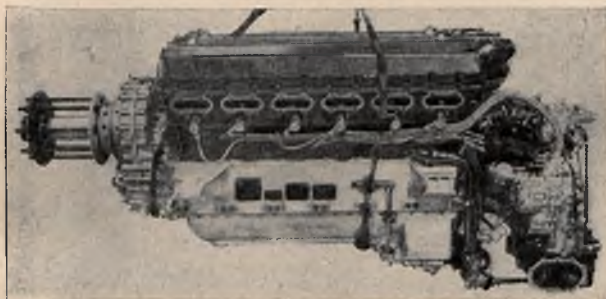
Wśród wystawionych silników o chłodzeniu wodnym silnik ten jest najciekawszy.

#### *Hispano-Suiza 14 HA (rys. 18).*

Nowy typ silnika o dużej mocy chłodzonego powietrzem.



Rys. 18.



Rys. 17.

Silnik jest bardzo podobny do amerykańskiego silnika Wright „Whirlwind” 14 cylindrów silnika tworzą dwie gwiazdy przestawione względem siebie.

Uzębowanie głowic i cylindrów typowe dla silników amerykańskich.

Silnik przechodzi okres prób homologacyjnych.

Średnica cylindra 155,57 mm.

Skok tłoka 170.

Pojemność skokowa 45,24 ltr.

Stopień sprężania:

Silnik bezsprężarkowy 5,3.

Silnik sprężarkowy 6,4.

Nominalna ilość obrotów 1950 obr./min.

Reduktor 1 : 1,6.

Silnik z reduktorem — 600 kg.

Silnik bez reduktora — 570 kg.

Nominalna moc silnika wynosi około 1000 KM.

Przewidziane odmiany silnika 14 HA 14 HA r — silnik bezsprężarkowy z reduktorem.

14 HA r. s. — silnik sprężarkowy z reduktorem.

#### *9 V b r s (rys. 19).*

9 cylindrów chłodzonych powietrzem tworzą gwiazdę.

Silnik jest bardzo podobny do silnika „Cyklon F” f-my Wright i prawdopodobnie został zbudowany przez f-mę Hispano - Suiza na podstawie licencji.

Średnica cylindra 155,6 mm.

Skok tłoka 174,7 mm.

Objętość skokowa 29,88 ltr.

Stopień sprężania 6,4.

Reduktor o przekładni 1 : 1,6.

Moc nominalna 750 KM. przy 2100 obr./min. na wysokości 2000 Stop.

Moc na p. m. 650 KM.

L. O. paliwa 80.

*Salmson S. H. — 600 KM.*

18 cyl. chłodz. wodą tworzą dwie gwiazdy pokrywające jedna drugą.

Silnik pracuje w układzie Diesel'a jako dwusuw w/g licencji Szydłowskiego.

Silnik zaopatrzone jest w sprężarkę odśrodkową, która wykonuje 13500 obr./min.

Zastryk odbywa się zapomocą 9 pomp umieszczonych na obwodzie karteru.

Silnik przy 1600 obr./min. daje normalną moc 600 KM.

Ciężar silnika 570 kg.

Należy przypuszczać że silnik ten nie da oczekiwanych wyników.

#### *18 ABS.*

18 cyl. chłodzonych powietrzem tworzą dwie gwiazdy pokrywające jedna drugą.



Tabala silników wystawionych na XIV międzynarodowej wystawie lotniczej w Paryżu w 1934 r.

P = przekładnia S = sprężarka C. Pal. = ciężkie paliwo

Firma	Typ	Ilość cylindrów	Układ cylindrów	Średnica i skok d x s	Stopień sprężania	Przekładnia	M o c						Ciężar silnika suchego	Ciężar na K. M.	Rodzaj chłodzenia
							Normalna			Maksymalna					
							K. M.	Obr/min	Wyso. H.	K. M.	Obr/min	Wyso. H.			
<b>A N G L J A</b>															
Armstrong Siddeley	Tiger	14	gwiazda S, P.	139,7 x 152,4	5,38:1	0,657:1	610	2050	3658	—	—	—	522	0,86	Powietrz.
"	Panther	14	" P.	133,3 x 139,7	5,2:1	0,657:1	560	2100	1676	—	—	—	422	0,76	"
"	Serval 4	10	"	127 x 139,7	5:1	—	340	2000	1220	—	—	—	302	0,89	"
"	Cheetah	7	"	133,3 x 139,7	5,2:1	—	270	2100	—	—	—	—	269	1,00	"
"	Genet Major	7	"	108 x 114,35	5:1	—	140	2200	—	—	150	2420	138,5	0,99	"
"	Lynx	7	"	127 x 139,7	5:1	—	215	1900	—	—	235	2300	238	1,1	"
Bristol	Perseus suwakowy	9	" P.	146 x 165	6:1	0,5:1; 0,66:1	670	—	—	—	760	2200	460	0,69	"
"	Pegasus III	9	" P.	146 x 165	5,5:1	0,5:1; 0,66:1	710	2200	—	—	720	2525	450	0,64	"
"	Aquila suwakowy	9	"	146 x 165	—	—	430	—	—	—	505	—	340	0,79	"
"	Mercury 6	9	" S. P.	146 x 165	—	—	605	2400	3812	—	645	2750	442	0,75	"
Napier	Rapier	16	H P.	89 x 89	6:1	1:2,5625	340	3500	—	—	—	—	327	0,96	"
"	Javelin	6	rzędowy	114 x 140	5,3:1	—	160	2100	—	—	172	2325	193	1,2	"
"	Dagger	24	H S. P.	—	—	—	665 / 690	3500	3048	730 / 760	4000	3720	582	0,88	"
"	Culverin	6	rzędowy C. Pal. 2-u suwowy	120,65 x 209,55	—	0,6931:1	720	1700	—	—	—	—	810	0,89	"
Rolls-Royce	Kastrel II	12	V S. P.	127 x 139	5,1:1	0,552:1	530	2500	3460	—	570	3000	413	0,73	Wodne
"	Kastrel VI	12	V S. P.	—	6:1	0,477:1	610	—	3460	—	650	2900	440	0,72	"
<b>C Z E C H O S Ł O W A C J A</b>															
Walter	Pollux III R	9	gwiazda P.	135 x 170	6:1	2,3	360	2070	—	—	500	2300	342	0,95	Powietrz.
"	Castor II	7	gwiazda	135 x 170	6:1	—	260	1800	—	—	340	2000	278	1,03	"







Firma	Typ	Ilość cylindrów	Układ cylindrów	Średnica i skok d x s	Stosunek sprężania	Przekładnia	Moc				Ciepota silnika suchego	Ciepota na K. M.	Rodzaj chłodzenia	
							Normalna		Maksymalna					
							K. M.	Obr/min	K. M.	Obr/min				
Lorraine	Petrel 12 HRD S	12	V S. P.	145 x 145	6:1	11:17	720	2650	3670	—	—	465	0.65	Wodne
"	Eider	12	V S. P.	170 x 170	6:1	11:17	1050	2400	3500	—	—	617	0.59	"
Potez	P. A. B.	9	gwiazda	105 x 125	6:1	—	185	2100	—	235	2500	180	0.97	"
"	6 B	6	"	105 x 125	5.5:1	—	120	2100	—	142	2350	120	1.00	Powietrz.
"	3 B	3	"	105 x 125	5.5:1	—	60	2200	—	70	2300	78	1.30	"
Renault	14 FAS	14	"	154 x 176	6.4:1	—	900	1300	—	—	—	560	0.62	"
"	9 FAS	9	"	154 x 176	5.5:1	—	600	1950	—	—	—	410	0.68	"
"	9 CA	9	"	140 x 150	5.5:1	—	350	1900	—	—	—	380	1.09	"
"	12 DRS	12	V S. P.	130 x 170	6:1	—	510	2200	3960	—	—	420	0.82	Wodne
"	6 PDI Bengali	6	rzędowy odwrócony	120 x 140	5.75:1	—	205	2200	—	—	—	205	1.00	Powietrz.
"	4 PEI Bengali	4	rzędowy odwrócony	120 x 140	5.75:1	—	140	2400	—	—	—	145	1.04	"
"	6 PDIS	6	rzędowy S. odwrócony S.	120 x 140	6.4:1	—	220	2400	3960	—	—	225	1.02	"
"	Coupe Deutch	6	rzędowy odwrócony S.	109,75 x 140	—	—	—	—	—	—	—	—	—	"
Regnier	R 6	6	rzędowy odwrócony	114 x 130	6.2:1	—	180	2300	—	—	—	209	1.16	"
Salmson	SH 18	9	gwiazda S 2-u suw. C. Pal.	118 x 150	16:1	—	600	1600	—	—	—	570	0.95	Wodne
"	18 ABS	18	gwiazda S	125 x 180	5.1:1	—	630	2000	—	965	—	461	0.73	Powietrz.
"	9 NAS	9	" S	140 x 160	5.2:1	—	400	2100	3500	—	—	300	0.75	"
"	9 AB	9	gwiazda	125 x 170	5.4:1	—	280	2000	—	—	—	267	0.96	"
"	7 ACA	7	"	100 x 130	5:1	—	105	2000	—	120	2100	128	1.22	"
"	9 ND	9	"	100 x 140	5.3:1	—	175	2050	—	195	2150	149	0.85	"
"	6 TE	6	rzędowy odwrócony	115 x 128	—	—	170	2300	—	188	2350	196	1.15	"







Średnica cylindra 125 mm.

Skok tłoka 180 mm.

Stopień sprężania 5,1.

Silnik zaopatrzony jest w sprężarkę odśrodkową posiadającą 2 przekładnie dające się przestawiać z zewnątrz.

Na pierwszej przekładni moc nominalna otrzymuje się na 1500 m. Druga przekładnia jest stosowana przy lotach powyżej 1500 m.

Moc na starcie wynosi 630 KM. przy 2000 obr. i maksymalna 725 KM. na pierwszej przekładni.

Na wysokości 3500 m. moc nominalna wynosi 570 KM. i maksymalna 635 KM. na drugiej przekładni.  
9 N A S.

Jest to silnik „Hornet“ f-my Pratt and Whitney budowany na podstawie licencji.

Moc 700 KM, przy 2150 obr. na wysokości 2000 m.  
Alfa Romeo 125 RC.

Jest to silnik Pegasus budowany na podstawie licencji.

Moc 650 KM. na 3500 m.

Moc na starcie 740 KM.

Ciężar 465.

Silnik jest zaopatrzony w śmigło o zmiennym skoku Alfa Romeo w którym zmiana skoku odbywa się za pomocą elektromotoru i przekładni.

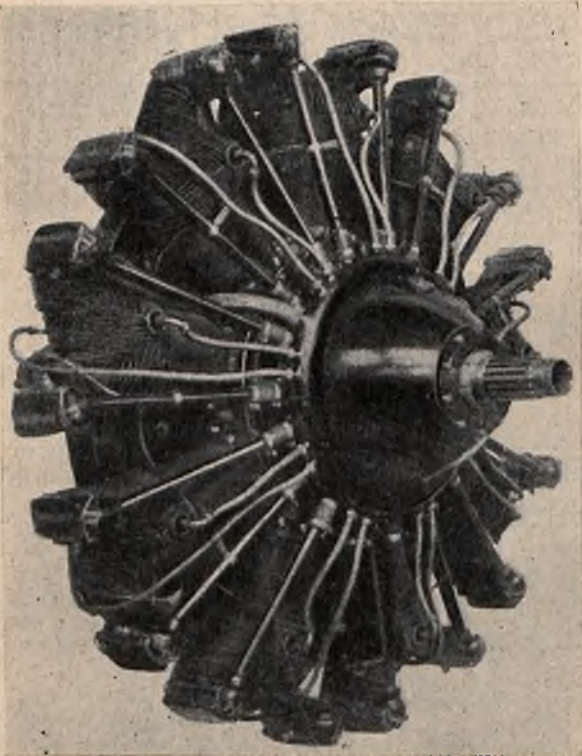
### III. EKSPONATY PRZEMYSŁU POMOCNICZEGO.

Dział przyrządów pokładowych przedstawiał się na XIV Salonie Arenautycznym w Paryżu bardzo bogato. Można tam było znaleźć niejedną nową konstrukcję przyrządu pokładowego, stanowiącą bądź dalszy etap rozwoju już znanych przyrządów, bądź też całkowicie nowe zastosowanie praw mechaniki i fizyki do techniki przyrządów pokładowych.

Jako jedna z zasadniczych tendencji, którą można było zauważyć w nowoczesnych przyrządach pokładowych w Salonie, była to chęć rozwiązania sprawy obsługi wielosilnikowych samolotów. Rozwiązanie to dotyczyło w pierwszej mierze sposobu przekazywania wskazań poszczególnych przyrządów na odległość, kwestji niezmiernie aktualnej właśnie na samolotach wielosilnikowych, następnie zaś upraszczanie wieloprzyrządowych tablic, które przy większej ilości silników i normalnie używanych przyrządach, uniemożliwiają opanowanie samolotu przez jednego człowieka.

Najbardziej ciekawym w tym względzie urządzeniem była tabliczka dla przyrządów silnikowych opracowana przez amerykańską firmę Pioneer. Tabliczka ta posiada jedną tarczę o wymiarach tarczy normalnego przyrządu ( $\varnothing = 57,5$  mm) lotnictwa amerykańskiego. Na tarczy są skale temperatury, ciśnienia w granicach od 0 — 12 kg/cm<sup>2</sup> i 0 — 600 gr/cm<sup>2</sup>. W ten sposób na tarczy może być odczytana temperatura wody, temperatura smaru, ciśnienie smaru, ciśnienie paliwa oraz w razie żądania, dodatkowo obroty, t. j. wszystkie wielkości ujmujące pracę silnika. Zwykle jednak wskazania obrotomierza wydziela się na osobne tarcze. Wzdłuż skali mogą przesuwac się dwie wskazówki. Normalnie nie są one czynne i stoją w dowolnym położeniu. Pod tarczą na tabliczce znajduje się szereg czerwonych lampek, odpowiadających poszczególnym skalom tarczy — przy lampkach znajduje się przełącznik, który może być ustawiany w kierunku dowolnej lampki.

Z chwilą gdy pewna wartość w silniku, np. temperatura smaru przekroczyła dozwolone granice, zapala się natychmiast odpowiednia lampka na tablicy — pilot winien wówczas nastawić przełącznik na tą lampkę i wówczas na tarczy zaczną działać wskazówki, przyczem jedna z nich (wielka) ustawi się w położeniu odpowiadającym normalnej wielkości danej wartości, druga zaś (mała) ustawi się w położeniu odpowiadającej rzeczywistej wielkości wartości mierzonej w danej chwili — gdy pilot po-



Rys. 19.

9 cyl. chłodzi. pow. tworzą gwiazdę .

Średnica cylindra 140 mm.

Skok tłoka 160 mm.

Stopień sprężania 5,2.

Moc silnika 400 KM. przy 2100 obr./min. oraz 500 KM. przy 2200 obr./min.

Silnik jest zaopatrzony w sprężarkę o 2-ch przekładniach.

*Stoisko Włoskie.*

*Fiat A. S. 6.*

Silnik o 24 cyl. chłodzonych wodą i mocy 3100 KM. przy 3300 obr./min.

Ciężar silnika 930 kg.

Silnik ten był wbudowany na samolocie Macchi MC 72 który pobił światowy rekord szybkości.

*Fiat A 59 R.*



trafi doprowadzić np. obserwowaną przez niego temperaturę smaru do normy, obie wskazówki pokryje się wzajemnie, a lampka sygnalizacyjna zgaśnie.

W ten sposób pomimo istnienia szeregu skal wskazania przyrządu będą dostatecznie przejrzyste i, co jest najgłówniejsze, pilot nie będzie potrzebował nigdy robić ilościowych odczytów — wzajemne położenie wskazówek da mu od razu dane jakościowe, orjentujące go w dostatecznym stopniu o mierzonej przez niego wartości. Oczywiście pomiar może być przeprowadzony i bez zapalania się czerwonej lampki.

O ile sama sprawa zapalania się lampek sygnalizacyjnych nie wprowadza nic zasadniczo nowego, o tyle sposób przekazywania wskazań na odległość przyrządów ciśnieniowych i możliwość przekazywania ich wskazań na jedną tarczę jest zupełnie nowy i b. ciekawy.

Zastosowano tu przekaźniki elektryczne zbudowane na zasadzie przesunięcia faz. Przy membranie mierzącej ciśnienie przy samym silniku, (może to być również np. mechanizm odśrodkowego obrotomierza) osadzony jest stojan z trójfazowym uzwojeniem zasilanym z obcego źródła prądu. Wewnątrz stojana znajduje się wirnik. Ruch membrany porusza wirnik. W odbiorniku zbudowanym analogicznie do nadajnika pod wpływem nowego układu prądów, wirnik przesunie się identycznie o ten sam kąt.

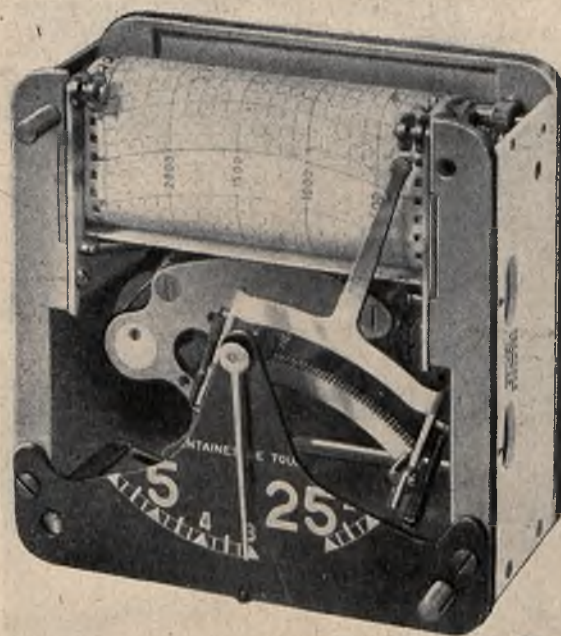
Jak widzimy usunięte są tu całkowicie tak często łamiące się przewody rurkowe, zamiast nich mamy do czynienia z łatwymi do prowadzenia i pewnymi zupełnie w pracy kablami elektrycznymi, dla których odległości praktycznie nie grają żadnej roli.

O ile obrotomierz pracuje samodzielnie, firma Pioneer przekazywanie jego wskazań przeprowadza również elektrycznie ale buduje tu specjalną prądniczkę dwufazową, korzystającą z trzyprzewodowej sieci. Prądniczka ta osadzona jest na wale silnika, jako odbiornik na desce przyrządów pokładowych — mamy tu licznik elektryczny typu indukcyjnego. W ten sposób usunięte są tu w odróżnieniu do starych obrotomierzy elektrycznych wszystkie trące się części, używające się kolektory, czułe na wstrząśnienie galwanometry i t. p. Obrotomierz jest ekranowany — wpływ jego na busołą w odległości poniżej 10 cm. nie przekracza 0,5°. Obrotomierze tego typu mają szerokie zastosowanie przy synchronizacji obrotów silników lotniczych między sobą. W tym wypadku we wszystkim trzy przewody łączące ze sobą prądniczki osadzone na wałach silników przeznaczonych do synchronizacji włącza się żarówki elektryczne, które pracują tu podobnie jak lampki synchronizacyjne przy prądnicach synchronicznych w elektrowniach. Sprawa ta była poruszana w listopadowym numerze Nowości Technicznych I. B. T. L.

Nowy obrotomierz elektryczny wypuściła również firma francuska Jaeger. Obrotomierz ten posiada normalny mechanizm Jaegerowskiego obrotomierza całkowego, z tą tylko różnicą, iż mechanizm zegarowy w odbiorniku napędzany jest silniczkiem elektrycznym zasilanym z sieci samolotu. Zsynchronizowanie wskazań obrotomierza z obrotem silnika samolotowego osiąga się przy pomocy dwóch elektromagnesów, działających pod wpływem impulsów elek-

trycznych regulowanych przez przerywacze ustawione na osi silnika.

Firma Jaeger skonstruowała również nowy obrotomierz samopiszący. Nowością tu są przede wszystkim wymiary przyrządu 85 × 85 × 56 mm. Przyrząd ten daje się



Rys. 20.

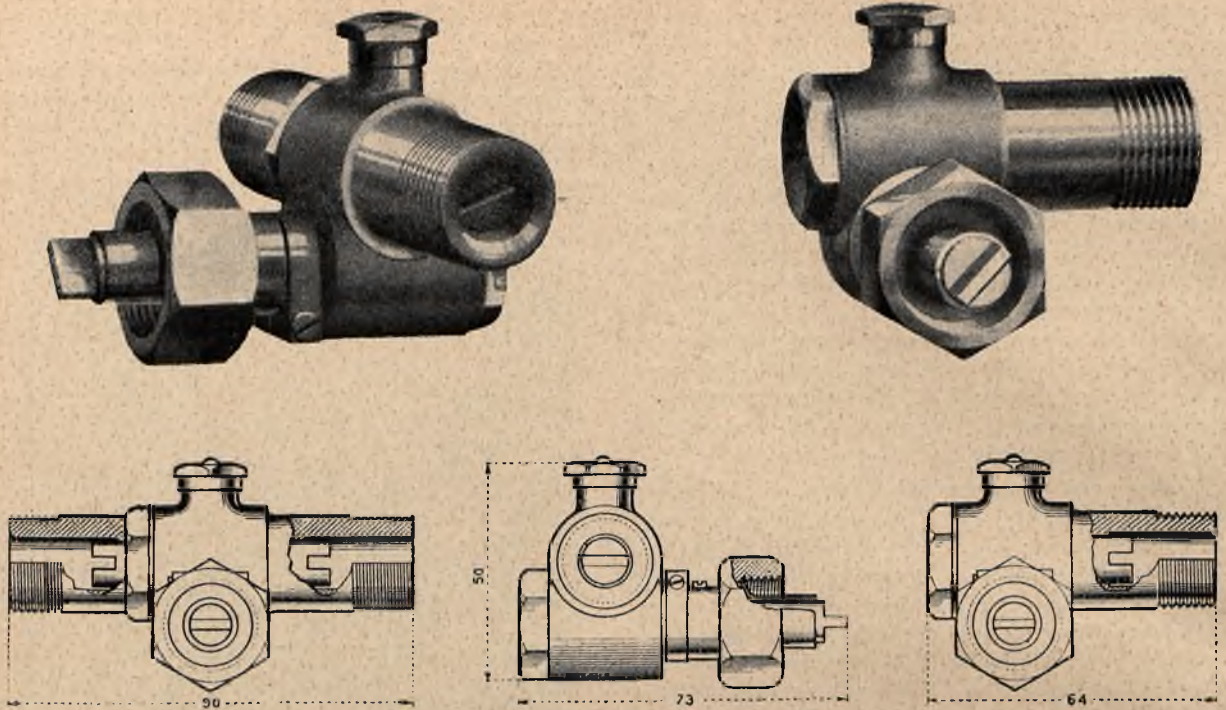
wmontować na tablicy, jak zwykły przyrząd pokładowy. Ciężar przyrządu wynosi zaledwie 712 gr. Przyrząd posiada dodatkową skalę (godz. i minuty) podające czas pracy silnika. Przyrząd posiada srebrny rysik piszący bez tuszu, nie jest więc narażony na rozlewanie się tego płynu, jego zamarzanie, zanieczyszczenie i t. p. Bardzo wygodne urządzenie w formie uszek pozwala na oplombowanie obrotomierza, co jest niezmiernie ważne dla przyrządów samopiszących (rys. 20).

Jako jeszcze jeden wynalazek firmy Jaeger w dziedzinie obrotomierzy należy zaznaczyć specjalne łączniki, umożliwiające zmianę kierunku obrotu wałków giętkich o 180° (rys. 21).

Pewną nowość w tej dziedzinie przyniosło również stoisko firmy „Askania” — można tam było zobaczyć obrotomierz wzorcowy, umożliwiający wypróbowanie obrotomierza bezpośrednio przy samolocie. Obrotomierz wzorcowy posiada możliwość włączenia go pomiędzy silnik i obrotomierz badany.

W dziedzinie przyrządów silnikowych należy jeszcze zauważyć rozwój przekaźników ciśnieniowych przy manometrach, przekaźniki takie pokazała firma Smith — London oraz francuska firma Bronzavia. Przekaźniki firmy „Bronzavia” zamiast dodatkowych membran ciśnieniowych, będących, jak wiadomo, zawsze słabym miejscem przyrządu, posiadają dwa tłoczki przesuwające się w specjalnym cylindrze. Pierwszy z tłoczków przesuwają się





Rys. 21.

pod wpływem ciśnienia smaru względnie paliwa, drugi przekazuje to ciśnienie na niecieśliwą ciecz, wypełniającą przewody łączące i rurkę Bourdona lub membranę manometru. Przestrzeń pomiędzy obydwoma tłoczkami napełniona jest słoną wodą, uniemożliwiająca połączenie smaru z cieczą przekąźnikową.

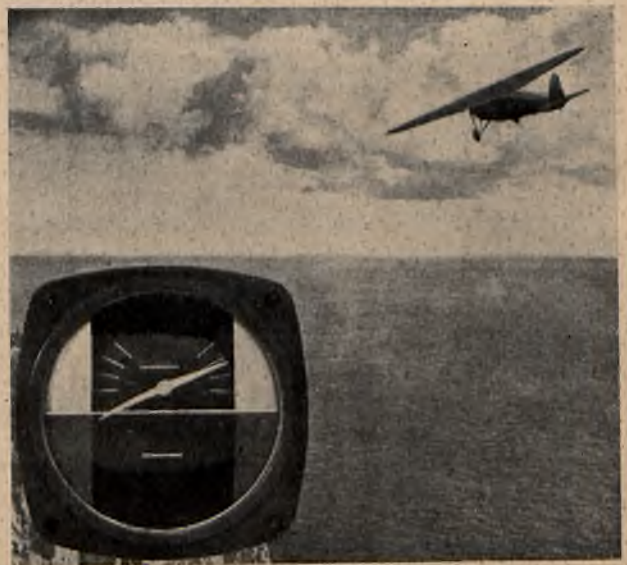
Podobne urządzenie nazwane przekąźnikami bezpieczeństwa, demonstrowane były na stoisku firmy G. M. dla paliwomierzy, które w ten sposób przypominały paliwomierze „Z I” bez Bourdona i przyłączników t. j. typu obecnie opracowywanego przez I.B.T.L. Należy zaznaczyć, że wogóle sprawa paliwomierzy przedstawiała się na salonie b. biednie — jeżeli chodzi np. o samoloty, to używane były na nich benzynomierze dawno znanych typów Nivex, Corset i Spirobloque Televel — jedyne stoisko z benzynomierzami było to stoisko firmy O. S. — Paris. Benzynomierze O. S. są to benzynomierze pływakowe z przekładnią mechaniczną lub też elektryczną — podobną jak w samochodach „Fiat’a”.

Z przyrządów pilotażowo-nawigacyjnych najbardziej zwracał uwagę sztuczny horyzont „Cerini” na stoisku Ottica Meccanica Italiana. Przyrząd ten o wymiarach większych od horyzontu Sperry (ciężar 1,9 kg. największa średnica puszeki 140 mm.) ma konstrukcję znacznie prostszą od Sperry. Kompensacje precesji układu żyroskopowego osiąga się tu przesuwaniem się wzajemnym wypukłych powierzchni pod wpływem przyspieszeń powstających w locie. Ważną b. zaletę włoskiego horyzontu jest nieograniczenie kąta wychyleń (podłużnych i poprzecznych), po których przekroczeniu przyrząd wychodzi z położenia równowagi i musi ustalać się na nowo w ciągu dłuższego czasu (rys. 22).

W ten sposób samoloty z horyzontem „Cerini” mogą

swobodnie robić akrobacje typu beczek lub pętli. Poza-tem wskazania przyrządu są bardzo przejrzyste z powodu tego, iż ruchomą jest tu sama makietka samolotu nie zaś linia horyzontu. Oczywiście wszystkie te zalety przyrządu muszą być b. starannie sprawdzone w locie.

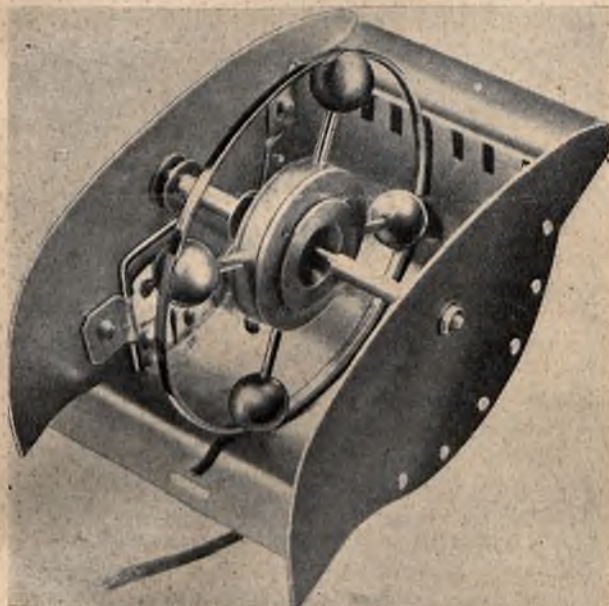
Obok tego angielska firma Reid & Sigrist wystawiła najprostszy ze wszystkich istniejących przyrządów żyroskopowych t. zw. „Cloutring”. Jest to zwykle kółko z



Rys. 22.



ciężarkami, osadzone na kadłubie samolotu i uruchamiane bezpośrednio pędem wiatru przy ruchu samolotu. Przyrząd daje możliwość zaobserwowania zbcoczenia samolotu od żadanego kierunku oraz wychylenia poprzecznego (rys. 23).



Rys. 23.

Specjalny Bowden służy do doprowadzenia kółka do położenia równowagi. Cały przyrząd waży 680 gr. — obroty jego przy szybkości samolotu 160 km/h wynoszą około 1000 obr. na minutę.

Ottico Mecc. Italiana wystawiła również nowy typ busoli odległościowej. Jest to busola indukcyjna w odróżnieniu od istniejącego typu busoli indukcyjnych, np. busoli Pioneer'a, która daje minivolty, busola włoska, nazwana busolą „Guerra”, daje około 10 voltów — dzięki czemu istnieje możliwość, w celu otrzymania spokojniejszych wskazań busoli, dowolnego zmniejszenia jej czułości. Zasada, na której zbudowana jest busola, jest następująca. Na czterech kawałkach żelaza umieszczone są odpowiednio ze sobą połączone uzwojenia. Kawałki żelaza ustawione są do siebie prostopadle, tworząc krzyż równoramienny — pośrodku tego krzyża obraca się kawałek żelaza, posiadającego formę poziomo zawieszzonego cylindra. Wszystkie żelaza posiadają wysoką przenikliwość magnetyczną. Ziemskie pole magnetyczne wywołuje w żelazach tworzących krzyż strumień magnetyczny, który przy obrocie żelaza środkowego raptownie się przerywa wzbudzając prąd w uzwojeniach. Prąd ten zależy będzie od ustosunkowania się położenia krzyża w stosunku do pola magnetyzmu ziemskiego. Ruch środkowego żelaza otrzymuje się przy pomocy turbinki powietrznej, zasilanej rurką Venturi.

Z busol zwykłych zwracają uwagę busole pilota „DV” na stoisku „Aera” typu podobnego do badanej w swoim czasie w I.B.T.L. busoli turystycznej „CT”. Busola ta nieco większa od busoli „CT” posiada dodat-

kowo urządzenie do kompensacji ćwierćokrężnej, przy czym za przykładem busol angielskich kompensacja przeprowadzana jest tu przy pomocy klucza, uniemożliwiająca w ten sposób przypadkowe zdekompensowanie przyrządu.

Firma „Aera” pokazała poza tym dwa nowe typy busol obserwatora typ „CS” i „CH” — obie one posiadają również urządzenie do kompensacji ćwierćokrężnej, stanowiącej, jak gdyby obecnie obowiązkowe wyposażenie francuskich busol lotniczych.

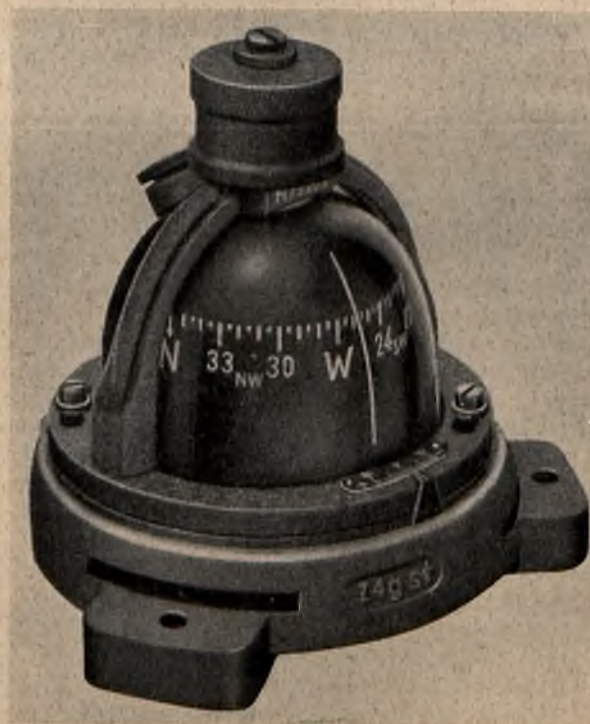
Piękną busolę pilota pokazała firma Krauss, (busola Morel) pracująca teraz wspólnie z firmą Barbier, Benard i Turenne. Jest to busola pilota o różnicy pionowej S 82 mm. Busola ta posiada urządzenie do kompensacji połokrężnej i ćwierćokrężnej, poza tym zaś jeszcze dodatkowo urządzenie do kompensacji inklinacji poziomej. Busola jest oświetloną specjalną lampką, przy czym przez pokręcanie główki cylindra, w którym osadzona jest żarówka, można dowolnie regulować siłę światła do potrzeb pilota.

Szereg busol, stanowiących dalsze rozwinięcie znanej w lotnictwie polskim busoli Z-6 Zürn-Kolberg, dała firma Zürn. Są to busole pilota Z-1 g, Z, 4-g, Z-7 g, Z 7 gK, oraz busole obserwatora Z 3 g, Z 5 g, Z 9. (rys. 24).

Pozatem busole były wystawiane na stoisku firmy C. Plath — Hamburg, która pokazała busolę pilota Z 9 gK oraz busole obserwatora Z 4 g i Z 9 Pl.

Firma Smith pokazała swoją busolę aperiodyczną, w której dzięki odpowiedniemu systemowi optycznemu, pozioma róża widoczna jest na pionowym ekranie w odpowiednim powiększeniu oraz telekompas Holmes, który również jak i na Salonie XIII, pokazany był w połączeniu z pilotem automatycznym własnej konstrukcji firmy.

Wspomniana wyżej firma Barbier, Benard & Tu-



Rys. 24.



renne, posiadająca na Salonie bogato wyposażone stoisko z działu oświetleniowego (latarnię morską, latarnię lotniczą — typy Holande, ostatnie słowo techniki w dziedzinie latarni soczewkowych, reflektory lotniskowe, rury neonowe do sygnalizacji linii wysokich napięć i t. p.) wystawiła jeszcze raz wskaźnik drgoi (autoestimograf) syst. Mengden — nowością w tym przyrządzie w stosunku do Salonu XIII było to, że kompas odległościowy zamiast komórek selenowych posiadał komórki fotoelektryczne, nie potrzebujące obcego źródła prądu dla wywołania w przełącznikach elektrycznych prądu dostatecznego dla uruchomienia tych przekaźników.

Specjalne stoisko miała firma CEMA z wysokościami mierzami dźwiękowymi typu Dubois Laboureur. Na ostatnim Salonie przyrząd ten pokazywany był w dziale Section Technique Ministere de l'Aire, przyczem podany był tylko pierwszy model przyrządu o charakterze bardziej laboratoryjnym oraz schemat przyrządu wyjaśniający znaną już obecnie powszechnie zasadę działania przyrządu (wycechowanie skali amperomierza notującego prąd wyładowania kondensatora w mtr. wysokości, kondensator ładuje się w czasie przejścia fali głosowej od samolotu do ziemi i z powrotem).

Obecnie demonstrowany był wysokościomierz dźwiękowy w seryjnym wykonaniu, z zaznaczeniem, że cena nie przekracza 15.000 fr. Przyrząd ten posiada dwie skale, jedną od 5—40 m i drugą od 30—250 m.

Z zestawień przyrządów dla lotów na ślepo (bez widoczności zewnętrznej) należy zanotować tablicę przyrządów firmy Pioneer, opisaną w jednym z numerów L'Aeronautique br. i składającą się z 6-ciu przyrządów umieszczonych w dwóch poziomych szeregach: szybkościomierz, skętomierz z chyłomierzem poprzecznym, variometr, licznik obrotów, busola oraz wysokościomierz. Charakterystycznym w tym systemie jest układ skal tych przyrządów oraz ich wzajemne ustosunkowanie. Skale są tak dobrane i tak wzajemnie ułożone, iż wskazówki przyrządów zewnętrznych (1, 3, 4 i 6-ty przyrząd w wyliczonym wyżej szeregu), przy locie normalnym skierowane są do środka i zajmują położenie pionowe, wskaźnik zaś przyrządów środkowych (skętomierz, busola) zajmują położenie pionowe. Podnoszenie się lub opadanie wskazówek bocznych odpowiada podnoszeniu się lub opadaniu samego samolotu.

W tymże dziale umieszczony był znany również z wielu opisów kontroler lotu Ott. Mec. Italiana. Charakterystyczną cechą tego kontrolera poza krzyżowym układem wskaźników, które pilot nie obserwuje bezpośrednio na skalach poszczególnych przyrządów lecz tylko ich powiększone wyobrażenia na wspólnym ekranie, są mikroskopijne wymiary mechanizmów tych przyrządów, usuwające całkowicie ich bezwład tak np. róża wiatrów busoli waży zaledwie 0,1 gr. jest ona nadzwyczajnie czuła i prawie, że aperiodyczną, — wskazówki szybkościomierzy i variometru, wchodzącego w skład kontrolera waży zaledwie 0,04 gr.

Wzorcowe tablice przyrządów, nie wnoszące jednak nic zasadniczo nowego, pokazały firmy Askania (tablica znormalizowana ze sztucznym horyzontem licencji Sperry oraz busola odległościowa) oraz firma Smith.

Sprawa amortyzacji tablic ujęta była tylko na stoisku „Aera” (firmy Sperry specjalizująca się w tym względzie — wogólnie nie brała udziału w wystawie). Tablica „Aera” przyczepiona jest za pomocą 4-ch kórek, przymocowana na stałe do tej tablicy, do dwóch sznurów gumowych, oplecionych jedwabiem — w celu utrzymania tablicy w kierunku pionowym, do tablicy przymocowane są przeubowo wałki, poruszające się poziomo w specjalnych łożyskach, przymocowanych nieruchomo do kadłuba samolotu.

Jeżeli chodzi o amortyzację samych przyrządów to dość ciekawy sposób amortyzacji busoli podała firma Pioneer. Podstawa busoli zamortyzowana jest tylko od wstrząsów w kierunku poziomym, w tym celu nóżka busoli oddzielona jest od podstawy spiralną sprężyną otaczającą tę nóżkę — sama sprężyna znajduje się pomiędzy dwoma wypolerowanymi płytkami. Amortyzacja pionowa uskuteczniana jest w samym łożysku róży wiatrów.

Przyrządy bezpieczeństwa na Salonie reprezentowane były bardzo słabo. Z inhalatorów wystawiony był tylko inhalator MARK VIII Siebe Gorman na stoisku firmy Smith. Dopyływ tlenu reguluje się w tych inhalatorach oddechem pilota. Jest to nowy typ inhalatora, będącego obecnie w próbach w I.B.T.L. — pozatem na samolotach francuskich zamontowane były Murelle, na samolotach zaś włoskich inhalatory Omi. Z firm wyrabiających gaśnice samolotowe miała swoje stoisko tylko firma Knock-Out (gaśnice z bromkiem metylu o ciśnieniu roboczym około 10 kg/cm<sup>2</sup>). Gaśnice tego typu znajdowały się prawie na wszystkich samolotach włoskich. Na samolotach francuskich, na większości typów, widać było gaśnice firmy Levy, również korzystające z bromku metylu. Z innych systemów gaśnic można było zanotować na samolotach czechosłowackich gaśnice KUBAT tetrachlorowe, pracujące sprężonym powietrzem.

Natomiast b. wielką różnorodność przedstawiały przyrządy nawigacyjne — jak to deriwometry, nawigafy, nomografy do rozwiązywania trójkąta szybkości, przyrządy do określania szybkości względem ziemi, sekstansy (Smith, Askania, Ziörn, Aera) zegary czasowe — w dziedzinie tej nie można było zauważyć jednak żadnych nowości w dosłownym znaczeniu tego słowa. Zaznaczały się tam tylko bądź drobne ulepszenia, bądź też poprawki konstrukcyjne.

Tak np. przy deriwometrze Smith'a wykonana była dodatkowa skala dla paru zasadniczych szybkości, za pomocą których, zamiast kąta derywacji odczytuje się odrazu szybkość wiatru w m/sek, względnie w km/h.

Jak widać sprawa tych przyrządów staje się w lotnictwie zachodnio-europejskim b. aktualną i wywołuje odpowiedni rozwój produkcji.

Przyrządy meteorologiczne wystawiła tylko firma J. Richard — Paris oraz Askania. Główna uwaga była tu zwrócona na barografy, różnych typów oraz na przyrządy do zapisywania siły i kierunków wiatru przy ziemi.

Jeżeli chodzi teraz o same tablice przyrządów pokładowych na samolotach wystawionych na Salonie, to należy zaznaczyć, że wogóle nie można było zauważyć na tych tablicach jakichkolwiek bądź nowych i oryginalnych przyrządów lub też urządzeń.



Tablice samolotów francuskich wszystkie są znormalizowane, przyczem zasady norm rozmieszczenia odpowiadają zasadom przyjętym przez normy polskie.

Jako przyrząd do pilotażu bez widoczności zewnętrznej wszędzie zastosowany jest kontroler lotu Badin'a, w paru wypadkach Badin Integral. Jako mapniki znajdują tu zastosowanie mapniki „Aera”.

Na samolotach włoskich wyraźnej tendencji normalizujących rozmieszczenie przyrządów nie można było zauważyć, przyrządy silnikowe na niektórych samolotach (np. „Fiat G 8”) umieszczone są po lewej stronie, jak przewidują normy polskie, na niektórych zaś np. „SAVOILA - MARCHETTI” z prawej strony; znać jednak dążenie do uporządkowania tej sprawy. Przyrządy silnikowe wszędzie wydzielone są w oddzielne grupy, rozkład przyrządów silnikowych odpowiada rozkładowi silników na samolocie i t. p.

Na samolotach angielskich (możliwa była do obejrzenia tylko tablica na samolotach AVRO 626 i AN-Armstrong) widać wyraźną normalizację, przyczem zasady tej normalizacji są odwrotne do zasad polskich — przyrządy silnikowe umieszczone są zawsze z prawej strony.

Na samolotach czeskich wyraźnego rozdziału pomiędzy poszczególnymi działami przyrządów niema — wydzielone są przyrządy silnikowe za wyjątkiem obrotomierzy, które zajmują miejsce razem z przyrządami pilotażowo-nawigacyjnymi.

Samoloty niemieckie posiadają tablice znormalizowane „Askani”.

Na samolocie sowieckim (P.5-rozpoznawczy) wszystkie przyrządy są zupełnie pomiędzy sobą poplątane.

Zwracają tu uwagę wielkości wymiarów puszek. Są to wszystkie puszki o  $\varnothing$  100 mm, dzięki czemu sama tablica przyrządów pokładowych ma wprost olbrzymie kształty.

Samolot posiada sztuczny horyzont „Sperry”, umieszczony widocznie z powodu konieczności odbywania długich i ciężkich lotów, niezależnie od warunków atmosferycznych. Samolot ten, jak wiadomo, brał udział w ratowaniu ekspedycji Czeluski. Należy zaznaczyć, że sztuczny horyzont zamontowany na tym samolocie jest jedynym oryginalnym przyrządem Sperry w Salonie — horyzonty na tablicach Askanii są jej własnej produkcji, korzystającej tylko z amerykańskiej licencji.

Obok samolotu P 5 — jako uzupełnienie jego wyposażenia wystawione było ubranie pilota polarnego. Składa się ono z dwóch kombinezonów — górnego z podwójnych strzyżonych baranów (włos od zewnątrz i od wewnątrz) oraz dolnego z jelenia. Twarz pokryta futerkiem krecim.

Firma „Comptoir des Approvisionnements de l'Aviation”, — rue Galilée — Paris (XVI-e), wystawiła ekspozycję z aluminium oraz ze stopów lekkich z aluminium, które przeszły przez tak zwaną „Metodę Anodową” w celu zabezpieczenia ich przed korozją.

Mając na względzie doniosłość i aktualność tematu podam w ogólnych zarysach powyższą metodę:

Znanem jest oddawna, iż glin i jego stopy z powodu swej łatwości korozji przedstawiają często trudności w ich użyciu.

Pod wpływem czynników atmosferycznych, szczególnie w miejscach gdzie powietrze jest przesycone kwasowymi wydzielinami dymów fabrycznych, lub jak w bliskości omrza chlorkiem sodu, metal zostaje zaatakowany bardzo szybko i następuje postępowe jego niszczenie. Aluminium pokrywa się warstwą białawą, często fosforyzującą — trójtlenku aluminium, stopy zaś jego ciemnymi planami. Korozja powoduje zmiany struktury metalu i obniżenie jego jakości; użycie go w takim stanie jest niebezpieczne.

Metoda Anodowa pozwala na zabezpieczenie skuteczne glinu i jego stopów przed takim właśnie zgubnym wpływem czynników atmosferycznych.

Proces utleniania anodowego polega na zanurzeniu w ciągu godziny części z aluminium lub ze stopu aluminium w cieplej kąpeli elektrolitycznej, gdzie podstawą elektrolitu jest kwas chromowy. Pod wpływem katalizatora, którym jest kwas chromowy, przepuszczając prąd, metal utlenia się: zewnętrzna warstwa przedmiotu przekształca się w twardego tlenek aluminium o jednostajnej grubości, stanowiąc część nierozłączną z metalem, niepekąjąca przy zginaniu i nieścierająca się przez zwykłe tarcie.

Przy zastosowaniu tego procesu jest zbyteczna jakakolwiek operacja uprzednia, jak, np.: piaskowanie, czyszczenie kwasem, wystarczy aby powierzchnia zewnętrzna, jak i wewnętrzna danej części, była zupełnie czysta i pozbawiona wszelkich substancji tłustych przez wycięcie odpowiednim rozpuszczalnikiem.

Po wydobyciu z kąpeli dana część zostaje wypłukana, wymyta w ciepłej wodzie, poczem osuszona; przyjmuje ona wtedy kolor jednostajny, czasami tęczyowy idący od jasno do ciemno-szarego, w zależności od rodzaju danego metalu.

Ostateczna operacja polega na lekkim pociągnięciu części roztworem lanolinu.

#### *Zalety metody anodowej:*

Ochrona stała i jednostajna całej powierzchni.  
Ochrona wewnętrzna rur i wszystkich wgłębień.  
Ochrona części spawanych aluminiowych.  
Możliwość gięcia części pokrytych warstwą tlenku.  
Zachowanie wymiarów pierwotnych i ciężaru.  
Zachowanie charakterystyk metalu.  
Zachowanie adhezji farb, lakierów i werniksów.

Dalsze ułatwienia w organizowaniu i konserwacji magazynów, zwłaszcza w okolicach nadmorskich.

Możliwość wymiany metali ciężkich nierdzewiejących przez stopy lekkie zabezpieczone.

Możliwość zabezpieczenia części oddzielnie, lub już w zespołach, bez względu na ich formę.

C. B. Z. P.

Materiał ilustracyjny zaczerpnięto z L'Aeronautique, The Aeroplane i katalogów fabrycznych.



## Od Redakcji.

*W końcu czerwca b. r. odbyła się wycieczka do Niemiec, zorganizowana przez Związek Polskich Inżynierów Lotniczych. Wycieczka ta, będąca jednym z przejawów ożywionej działalności Związku i stanowiąca pierwszą tego rodzaju próbę nawiązania łączności z lotnictwem niemieckim wzbudziła wielkie zainteresowanie. Zdając sobie sprawę ze znaczenia podobnych poczynań pragniemy zapoznać czytelników z wrażeniami, wyniesionymi z wycieczki przez autora poniższego artykułu, dr. inż. J. Paulikowskiego, kierownika wycieczki.*

W drugiej połowie czerwca b. r. odbyła się pierwsza wycieczka Związku Polskich Inżynierów Lotniczych do Niemiec. Program wycieczki został opracowany przez Sekcję Wycieczkową Związku przy współdziałaniu kol. inż. Rolanda, który przebywając w Berlinie mógł bezpośrednio osiągnąć porozumienie z odpowiednimi władzami niemieckimi, zamówić hotele, autobusy i przeprowadzić na miejscu wszystkie inne niezbędne przygotowania. W wycieczce wzięło udział 21 osób.

Pierwszy dzień po przyjeździe do Berlina poświęcony był zwiedzaniu lotniska w Tempelhofie oraz Wytwórni przyrządów pokładowych „Askanie”.

Na lotnisku w Tempelhofie wycieczka trafiła na otwarcie nowej hali w dworcu lotniczym przeznaczonej dla obsługi przyjeżdżających i odjeżdżających pasażerów. Hala mieści się po środku dworca od strony lotniska. Charakterystyczne dla wielkości ruchu pasażerskiego w Tempelhofie jest ustalenie w hali dworcowej dwóch wyjść i wejść, odpowiadających jak gdyby dwóm peronom stacyjnym kolei żelaznych. Pierwsze z nich przeznaczony jest dla ruchu samolotowego wewnątrz Niemiec, drugi dla ruchu zagranicznego — wyjście i wejście na ten peron związane jest z formalnościami pasportowymi i celnymi. Nowością na lotnisku Tempelhof, dla osób znających te lotnisko było usunięcie dwóch tak charakterystycznych masztów antenowych znajdujących się po obu stronach dworca. Obecnie przy szeroko stosowanym lądowaniu we mgle maszty te, aczkolwiek pomalowane w białoczerwone pasy i oświetlone w nocy, uznane były za niebezpieczną przeszkodę dla lotnictwa. Cały północno-wschodni kąt lotniska zajęty był przez samoloty, które poprzedniego dnia zakończyły ogólne niemieckie zawody lotnicze — wszystkie samoloty ustawione były na powietrzu, odpowiednio tylko zakotwiczone i okapturzone.

Nie hangarowanie samolotów lecz pozostawienie ich na otwartym powietrzu jest teraz dumą Niemiec. Hangary w Tempelhofie jak informowano wycieczkę są tu potrzebne tylko dla napraw oraz dla samolotów zagranicznych. Ruch na lotnisku jest zawsze duży, pewną nowością której dawniej nie spotykało się w Niemczech były loty grupowe. Przerabiały je ekipy, które brały udział w świeżo ukończonych zawodach.

Wycieczce starano się pokazać możliwie wszystkie urządzenia lotniska — zaczynając od takich szczegółów, jak teczki z silnikiem elektrycznym za pomocą których jeden człowiek może przesunąć najpotężniejszy samolot,

a kończąc takimi urządzeniami, jak służba meteorologiczna, łączności i t. p.

Największe zaciekawienie wśród członków wycieczki wzbudziła stacja radiogoniometryczna, gdzie kierownik tej stacji na odpowiednim schemacie uwidocznili pracę stacji i sposób dawania informacji o położeniu geograficznym samolotów. Obecnie na lotnisku w Tempelhofie służbę radiogoniometryczną pełnią dwie stacje równoległe, gdyż jedna była zbyt przeciążona.

Następnie pokazywano wycieczce obsługę lądujących samolotów podczas mgły. Stosowany tu jest tak zwany system „Z. Z. Z...”. Ciekawe jest, że łapanie dźwięku nadlatujących samolotów robione jest bezpośrednio na słuch. Wszystkie amplifikatory okazały się tu szkodliwe, gdyż zwiększając szum samolotu, zwiększały również wszystkie dodatkowe dźwięki. Dzięki szczęśliwemu zbiegowi okoliczności kąt lądowania (przestrzeń bez przeszkód wyższych poiad 20 m) można było przy wprowadzeniu systemu „Z. Z. Z...” jeszcze ustalić dla Tempelhofu bez trudu, przyczem znalazł się on ściśle w kierunku wschód-zachód. Obecnie zabudowania w tej przestrzeni objęte są prawnymi zastrzeżeniami. Sprawa ta jest bardzo aktualna przy zakładaniu nowych lotnisk, uzupełniając pojęcie „wolnych przelotów”.

Niezależnie od tego wycieczka zwiedziła wydział fotogramometryczny Lufthanzy. Wycieczkę oprowadzał Dyrektor tego działu p. Gesfner twórca metody półautomatycznego rysunku mapy reliefowej na mocy zdjęć lotniczych. Wycieczka miała możliwość zaznajomienia się z prostowaniem map i z działaniem całego szeregu nadzwyczajnie skomplikowanych przyrządów wytwórni Zeiss'a w Jenie.

W firmie „Askanie” wycieczce pokazano tylko muzeum, połączone ze stałą wystawą firmy, oraz przygotowano do wysłuchania odczytu o historii powstania firmy oraz jej wytwórczości. W tym względzie b. ciekawe były naocznie przedstawione ewolucje przyrządów pokładowych od czasów przedwojennych do obecnych. Zwracały uwagę b. ładnie wykonane w celach dydaktycznych, przekroje przyrządów oraz przyrządy w szklanych puszkach. Po wysłuchaniu odczytu oraz zwiedzeniu wystawy wycieczka podjęta była podwieczorkiem w fabrycznym kasynie.

Największa niespodzianka czekała wycieczkę na drugi dzień pobytu. Do dyspozycji wycieczki został udzielony znany w Polsce z pobytu Goebbels'a Junkers G 38, którym wycieczka przeleciała z Tempelhofu do Dessau i z powrotem (rys. 1).

Członkowie wycieczki podczas lotu mogli zwiedzać cały samolot zaczynając od kabiny pilota (kapitana statku), a kończąc na małym barze, skąd uprzejmy steward rozniósł koniak, piwo i tartinki. Zwiedzano więc kabiny mechaników, kabinę nawigatora-radiotelegrafisty, kabiny obserwacyjne w skrzydłach samolotu, skąd rozpościera się podczas lotu wspaniały widok.

Lecąc do Dessau wycieczka miała wspaniałą pogodę — kapitan pilot opuszczał swe stanowisko, pozostawiając





Rys. 1. Wycieczka do Berlina.

tam swego zastępcę, który, dzięki stateczności maszyny siedział z założonymi rękami nie dotykając sterów. Z powrotem część lotu i odlot odbywał się przy ulewnym deszczu i niskich chmurach — maszynę prowadził sam kapitan-pilot.

Zasadnicze dane Junkersa G 38 „D 2000” są następujące:

4 silniki L88/780	
Ciężar własny 23 tn.	
Ciężar użyteczny 16,8 tn.	
Długość startu do wysokości 20 m.	560 m.
Szybkość wznoszenia przy ziemi	2,95 m/sec.
„ „ na wys. 1000 m.	1,95 m/sec.
Pułap ( $N_s = 0,5$ m/sec.)	3200 m.
Czasy wznoszenia do 1000 m.	7,2 min.
2000 m.	17,1 „
3000 m.	33,2 „
Szybkość wznoszenia z 3 silnikami	0,4 m/sec.
Szybkość podróżna	185 Km/h
Szybkość lądowania	78 „
Wybieg przy lądowaniu od wys. 20 m.	470 m.

W samym Dessau — czas poświęcony był na zwiedzanie fabryk samolotów i silników Jenkers'a.

Zwiedzanie zapoczątkowane było w składach surowców i półfabrykatów następnie obejrzano wszystkie działy produkcji wszędzie widniała celowość, przejrzystość organizacji i nadzwyczajny porządek. Ciekawe były tu zwa-

szcza szablony do składania poszczególnych części samolotów.

Z maszyn montowanych największe zainteresowanie wzbudził samolot typu G38 — jednak z silnikami Diesel'a.

W przerwie pomiędzy zwiedzaniem fabryki samolotów i silników uczestnicy wycieczki podjęci byli w lokalu restauracji Starego Teatru obiadem. Poza tem wszyscy członkowie wycieczki zostali obdarowani literaturą reklamowo-techniczną Junkersa w postaci książek, albumów i ulotek.

Trzeci dzień wycieczki poświęcony był na zwiedzanie Deutsche Versuchsanstalt für Luftfahrt w Adlershofie. Jak wszędzie tak i tu spotkano się z jaknajdalej posuniętą uprzejmością i chęcią udzielenia informacji. Zwiedzanie D. V. L. było tem ciekawsze, iż instytucja ta przechodzi teraz gruntowną przebudowę — na terenie powstaje cały szereg nowych budynków przeznaczonych na poszczególne działy D.V.L.—stare budynki i tymczasowe pomieszczenia są rozbierane. Przedstawiciele IBTL mogli więc, wyciągnąć wiele użytecznych dla siebie wniosków zarówno w rozplanowaniu całości jak i zaprojektowaniu wielu szczegółów.

Co do organizacji D.V.L. należy podkreślić, powstanie nowego działu teoretyczno-fizycznego, obejmującego również przyrządy pokładowe i miernicze dla lotnictwa. Dział ten jednak jest dopiero w zaczątkach i nie był nawet pokazany wycieczce.

Pozatem zwiedzano olbrzymi tunej aerodynamiczny o



wymiarach  $7 \times 6$  m. Tunel jest na ukończeniu, obecnie montowane są urządzenia pomiarowe.

Z pozostałych działów zatrzymano się dłużej w dziale płatowcowym, silnikowym i technologicznym.

Po zakończeniu zwiedzania Kierownictwo DVL przyjęło uczestników wycieczki śniadaniem w kasynie urzędniczym, poczem znaczna część wycieczki udała się na zwiedzanie fabryki obrabiarek, część zaś wycieczki, złożona wyłącznie z przedstawicieli I. B. T. L., skorzystała z uprzejmej propozycji Kierownictwa D.V.L. i pozostała tam jeszcze dla dodatkowych oględzin oraz wyjaśnień wielu spraw i kwestji pomiarowych.

Ostatni dzień pobytu wycieczki był poświęcony zwiedzaniu fabryki Argus-Motorenwerke. Fabryka ta wyspecjalizowała się w produkcji silników o mocy małej i średniej, przeznaczonych dla celów szkolnych i turystycznych. Wytwarzane przez nią silniki należą wszystkie do tego samego typu silników rzędowych o cylindrach odwróconych chłodzonych powietrzem. W konstrukcji tych silników uderza przede wszystkim dążenie do obniżenia kosztów, wyrażające się w ogromnej prostocie budowy i stosunkowo znacznej ilości części nieobrobionych. Konstrukcja silników zwróciła w niemniejszym stopniu uwagę zwiedzających aniżeli wyjątkowo nowoczesna budowa i rozplanowanie fabryki oraz układ obrabiarek. Niezwykle obfite oświetlenie pomieszczeń fabrycznych w połączeniu z całkowitym brakiem górnego napędu pasowego obrabiarek, posiadających napęd indywidualny, są to bezwątpienia czynniki, podnoszące w wybitnym stopniu wydajność pracy robotnika i zmniejszające ilość braków. Hala montażowa przylega bezpośrednio do warsztatu obróbkowego, co ułatwia transport części i współpracę obu działów fa-

bryki. Uderzył zwiedzających znaczny rozmiar hali montażowej w porównaniu do warsztatu obróbkowego, co wskazywałoby na możliwość znacznego powiększenia produkcji silników drogą współpracy fabryki z innymi zakładami, których zadaniem byłoby dostarczanie gotowych części dla montażu. Wytwórnia jest wyposażona w dwa naście hartowni młynkowych.

Podczas pobytu w Berlinie delegaci wycieczki złożyli oficjalne wizyty u posła Rz. P. Konsula gen. Rz. P. oraz p. Attaché wojskowego — pozatem w chwili przekroczenia granicy do Niem. Min. Lotnictwa wysłany był dziękczynny telegram, za okazaną uprzejmość i grzeczność.

Kończąc to sprawozdanie należy podkreślić przede wszystkim doskonałą organizację wycieczki. Organizacja ta polegała nie tylko na dokładnym wypełnieniu programu, ale i na finansowej stronie sprawy. Pomimo różnorodności waluty złotych, reichsmarek i t. zw. reisemark, (registermark) pomimo, iż wielu członków wycieczki jechało na specjalnych prawach inny rodzaj biletów kolejowych, inny pasport inne posiłki, wszyscy otrzymywali okresowo sprawozdanie z wydatków przypadających na każdego z dokładnością do jednego grosza i mogli się doskonale orjentować w swoich finansowych możliwościach. Zaslugę w tej mierze poniósł niepodzielnie Kierownik Sekcji Wycieczkowej Związku kol. inż. Tuszyński.

Na wielką wdzięczność zasłużył również wspomniany już na wstępie kol. inż. Roland, który w wielu wypadkach traktował całą wycieczkę jako osobistych swoich gości — stwarzając tem miły nastrój, który niewątpliwie pozostanie na długo w pamięci wszystkich uczestników wycieczki.

*Dr. inż. J. P.*

#### SPROSTOWANIA i UWAGI.

W Nr. 4/34 „Wiad. Techn. Lotnictwa” na str. 172 u dołu w składzie Komitetu Redakc. mylnie wydrukowano Prof. Hubert Maksymiljan, winno być: Prof. Huber Maksymiljan.

Dokończenie artykułu „Coupe Deutsch de la Meurthe 1934”, ze względów technicznych niezależnych od redakcji drukowane nie będzie.

---

REDAKTOR: mjr. inż. CZAPLICKI WACŁAW.

---

#### KOMITET REDAKCYJNY „WIADOMOŚCI TECHNICZNYCH LOTNICTWA”:

Płk. K. K. inż. ABCZYŃSKI HENRYK, Ppłk. pil. inż. BRZAZGACZ ALEKSANDER, Ppłk. obs. inż. FILIPOWICZ CZESŁAW, Prof. HUBER MAKSYMILJAN, inż. KARPIŃSKI ADAM, Płk. pil. inż. KARPIŃSKI TYTUS, Inż. ROSINKIEWICZ ROMAN, Prof. WITOSZYŃSKI CZESŁAW.

---