

Obsah

Anotace	i
Obsah	ii
Předmluva	iii
1. SENZORY VE ZBRAŇOVÝCH SYSTÉMECH	1
1.1 Úvod k senzorce	1
1.1.1 Název senzor	1
1.1.2 Použití pojmu senzor a jeho části	2
1.2 Měřicí soustava a druhy senzorů	4
1.2.1 Měřicí soustava a senzor	4
1.2.2 Požadavky na senzory	6
1.2.3 Dělení senzorů	7
1.3 Senzory mechanických veličin ve zbraňových systémech	9
1.3.1 Fyzikální principy činnosti senzorů	9
1.3.2 Obecné aplikace senzorů	15
2. GYROSKOPY VE ZBRAŇOVÝCH SYSTÉMECH	18
2.1 Druhy, vlastnosti a použití gyroskopů	19
2.1.1 Použití gyroskopických přístrojů	21
2.1.2 Pojmy z teoretické mechaniky	22
2.2 Princip činnosti gyroskopů	22
2.2.1 Precesní pohyb	23
2.2.2 Gyroskopický moment	28
2.3 Gyroskopické přístroje v naváděcích systémech raket	31
2.3.1 Volný gyroskop	31
2.3.2 Gyrotachometr (rychlostní – derivační gyroskop)	40
2.3.3 Integroační gyroskopy	46
2.3.4 Gyroakcelerometr	55
2.3.5 Gyroskopické přístroje automatu osově stabilizace	57
2.4 Nemechanické-bezinerčníální gyroskopy	61
2.4.1 Jaderný a elektronový gyroskop	62
2.4.2 Optické gyroskopy	63
Přílohy č. 1 – Gyroskopy a gyroskopické přístroje	72
Přílohy č. 2 – Základní radiometrické a fotometrické veličiny	74
Vybrané česko-anglické tématické termíny	76
Seznam použitých zkratk a literatury	78