

Příloha 2

Režim	O_mot	O_vrt	F_t	Fx_mot	F_x_vrt	F_y_mot	F_y_vrt	Fz UL2 (mo	F_z mot	F_z vrt	M_k	M_GY	M_GZ	FP_X	FP_Y	FP_Z
UL2 A			1090,32			3462,284	507,8605				559,4					
UL2 B			1031,81			4616,379	677,1474				626					
UL 2 boční								1764,509	1538,793	225,7158						
A	4616,379	677,1474	1090,32	-785,7515	-115,2569	4549,016	667,2664				559,4	-78,15313	-			
												-37,52011	6,342056			
C	4746,362	696,2138	999,6711	-768,6652	-112,7506	4683,706	687,0233				626	-77,45042	-			
												-37,31041	6,12917			
D	4616,379	677,1474	548,9054	-151,4463	-22,2147	4613,894	676,7829				626	-39,94698	-			
												-19,39516	3,27838			
E	2945,352	432,035	548,9054	-141,8259	-20,80355	-2941,935	-431,5338				626	33,25655	-			
												11,85956	3,209438			
F	3207,569	470,498	999,6711	-448,6248	-65,80593	-3176,041	-465,8733				626	62,23532	-			
												24,40474	6,029984			
G	2308,189	338,5737	1224,217	-326,0244	-47,82245	-2285,048	-335,1793				559,4	73,55372	-			
												19,57507	6,920834			
Přistání vodorovné						3077,586	451,4316							-4048,003	11702,75	0
s velkým úhlem náběhu														0	6756,405	0
boční zatížení														0	1786,879	1692 1117
pojízdní (brzdění)														-2836,233	2912,063	0