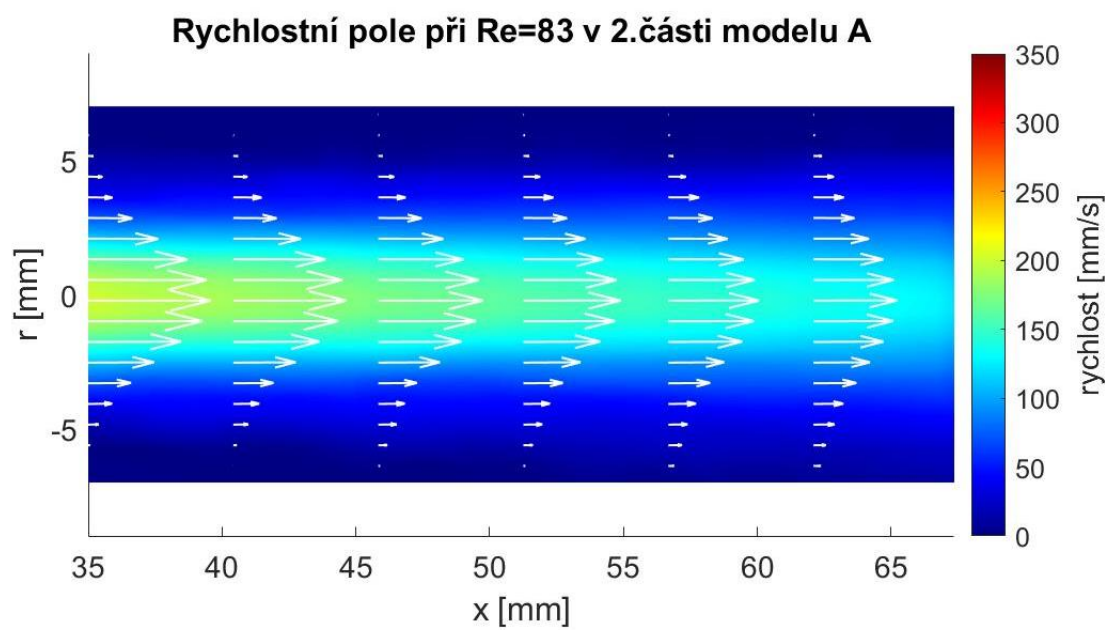
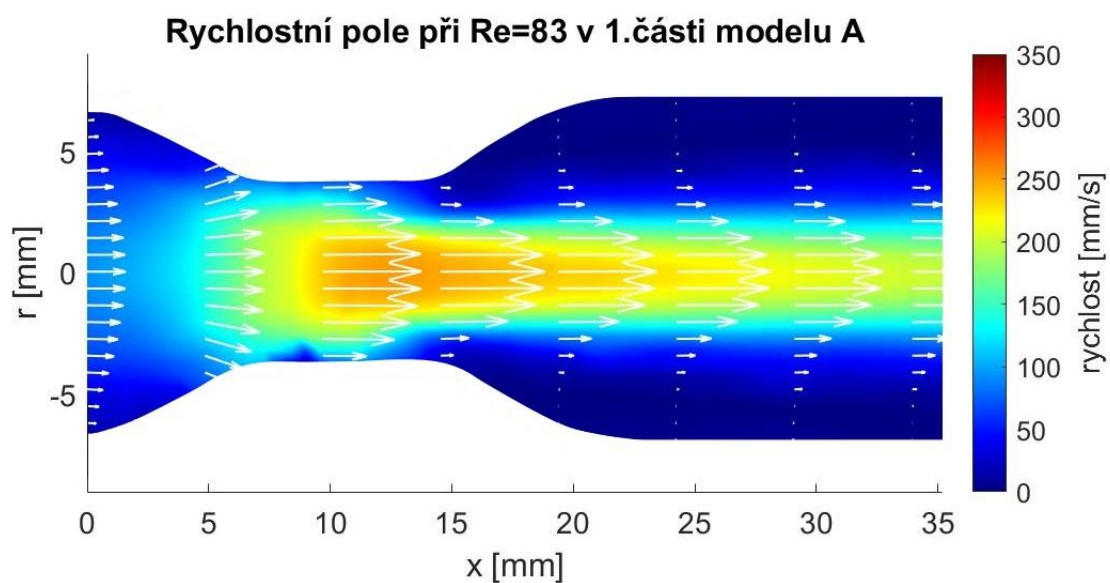
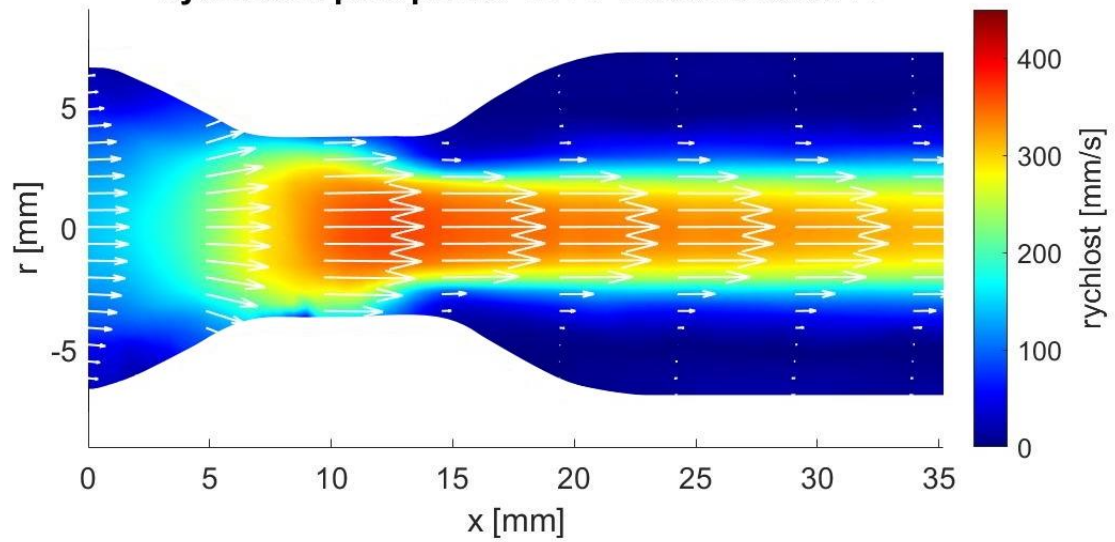


1 Rychlostní pole

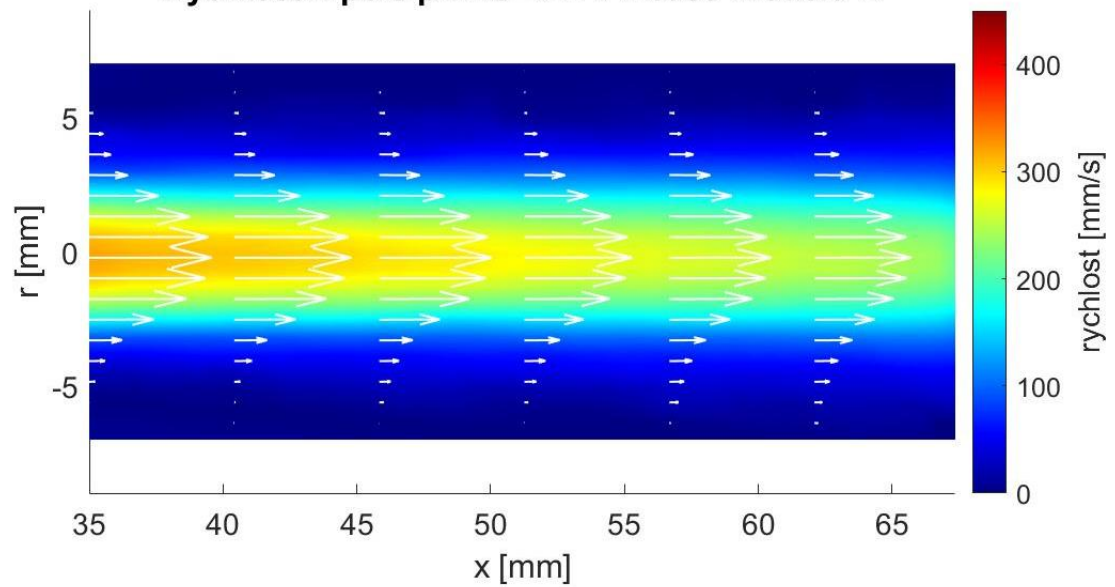
1.1 Snímáno frekvencí kamery 1000 snímků/s



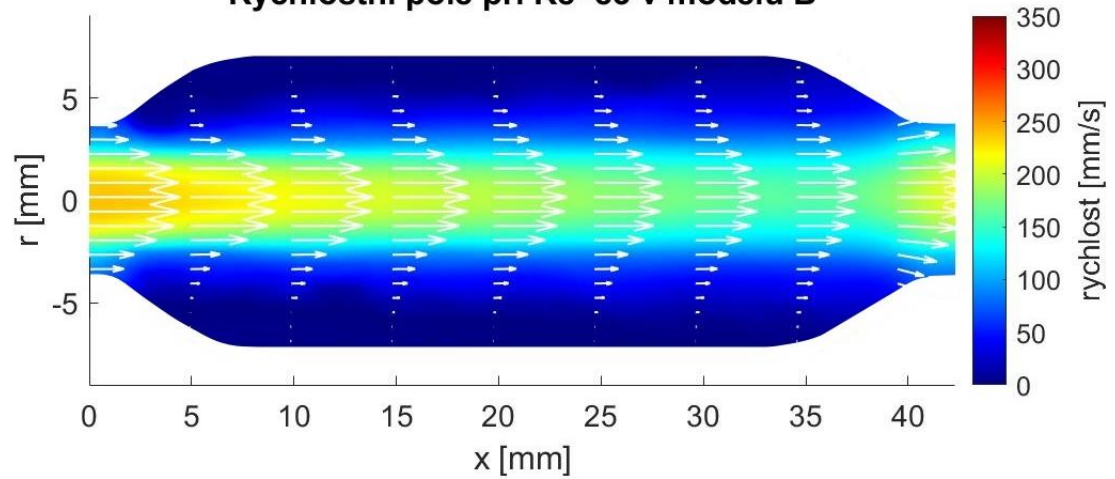
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu A



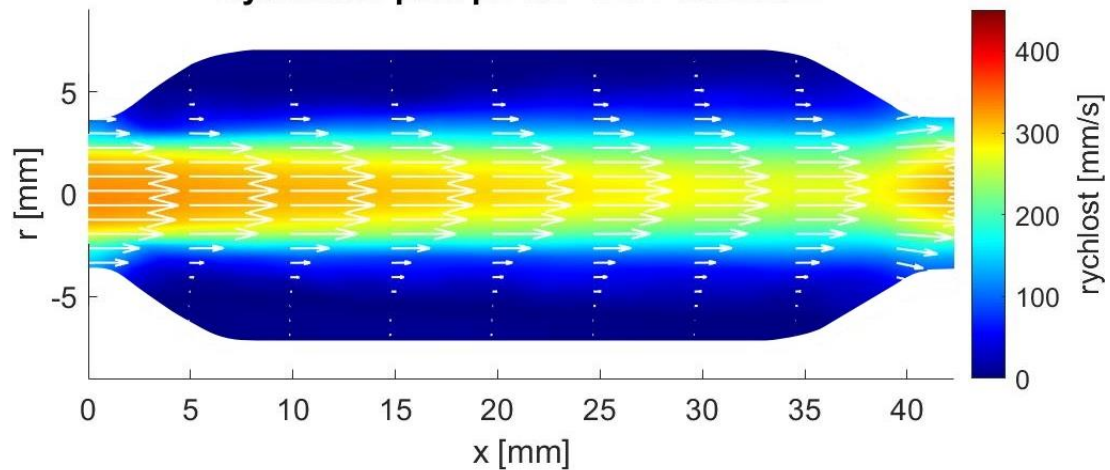
Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu A



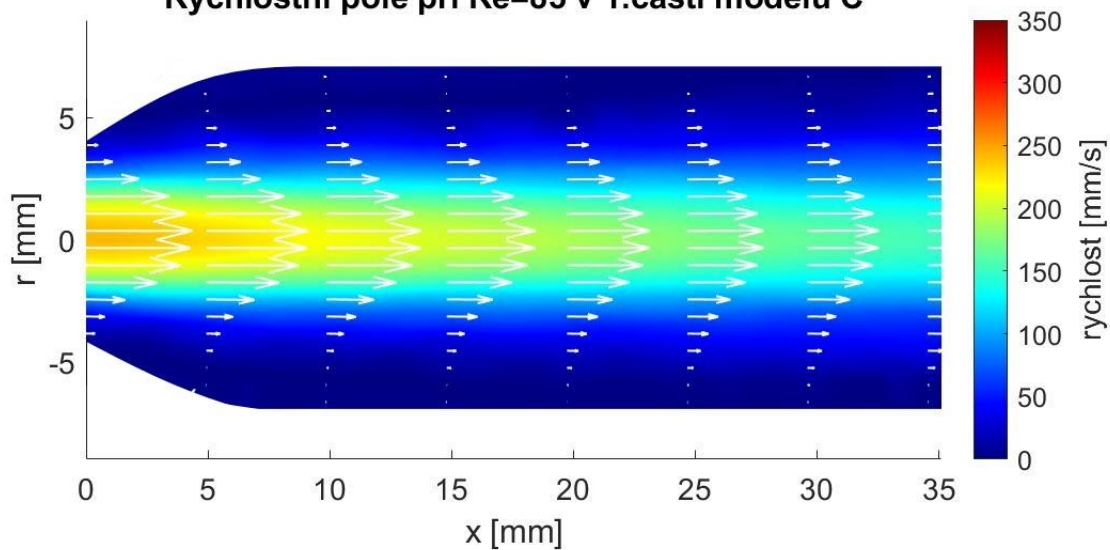
Rychlostní pole při $Re=83$ v modelu B



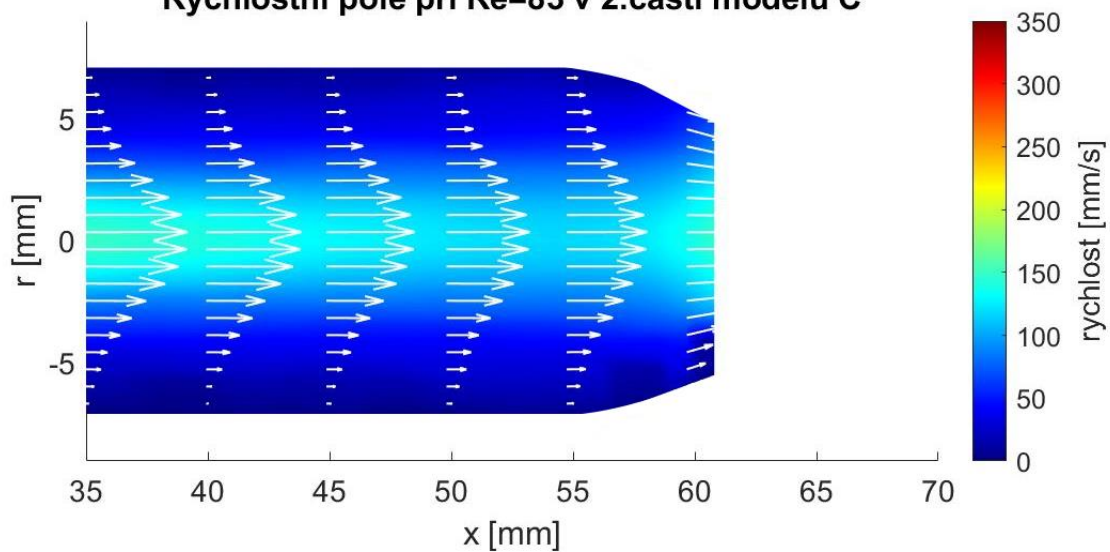
Rychlostní pole při $Re=124$ v modelu B



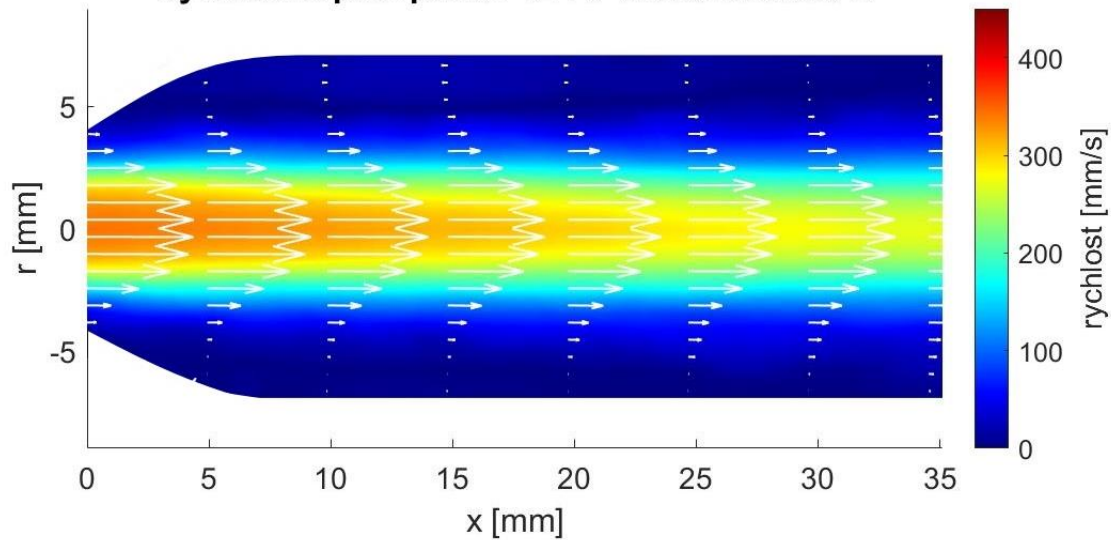
Rychlostní pole při $Re=83$ v 1.části modelu C



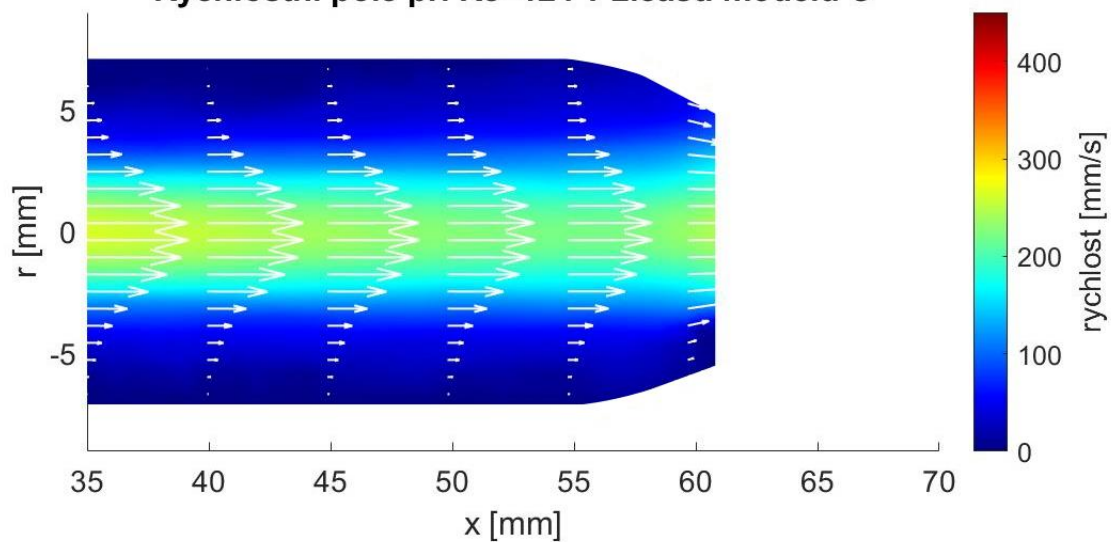
Rychlostní pole při $Re=83$ v 2.části modelu C



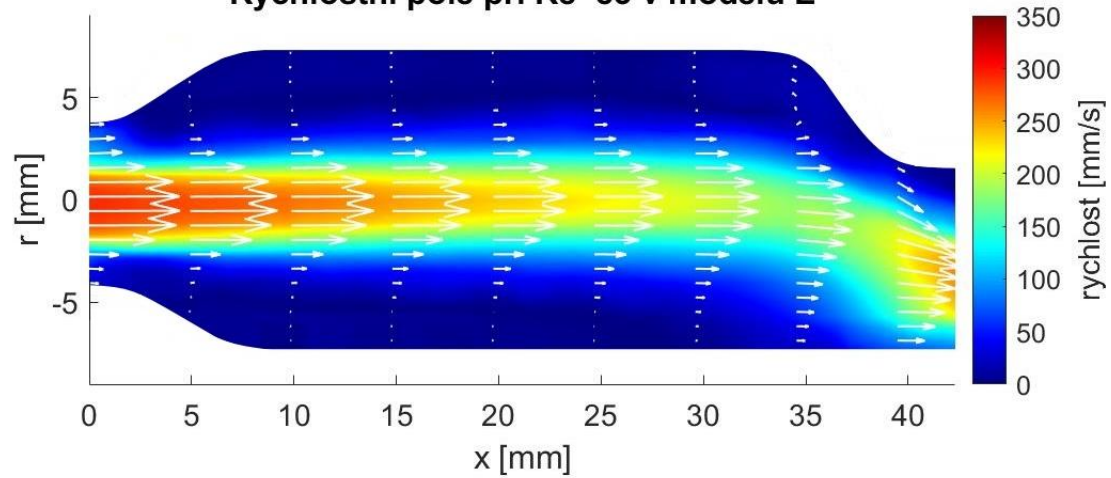
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu C



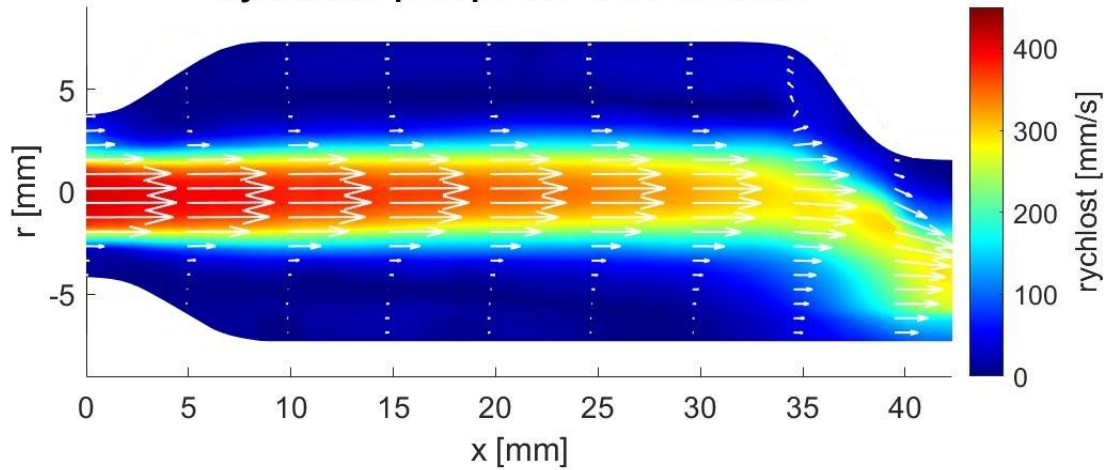
Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu C



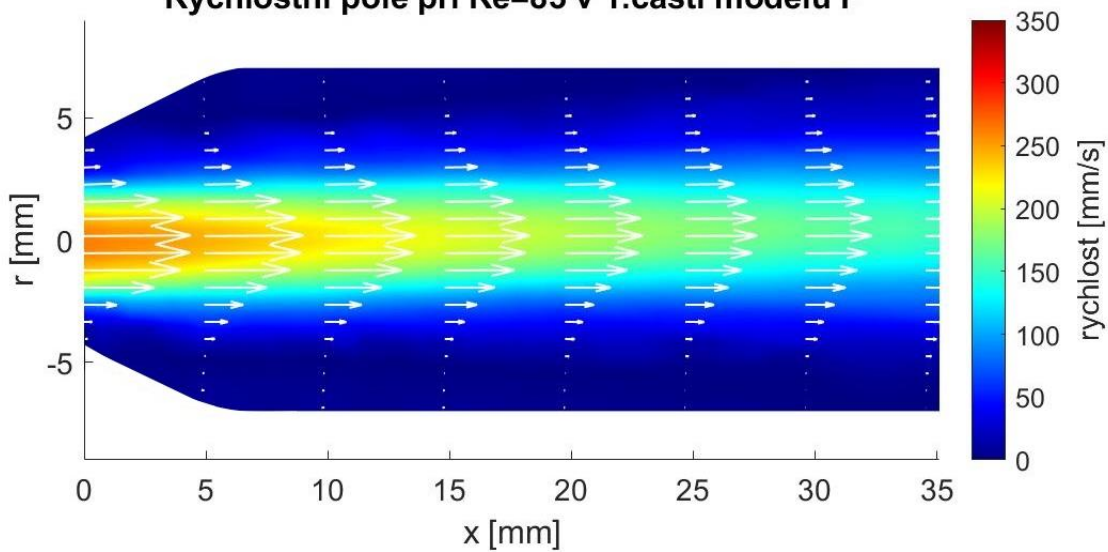
Rychlostní pole při $Re=83$ v modelu E



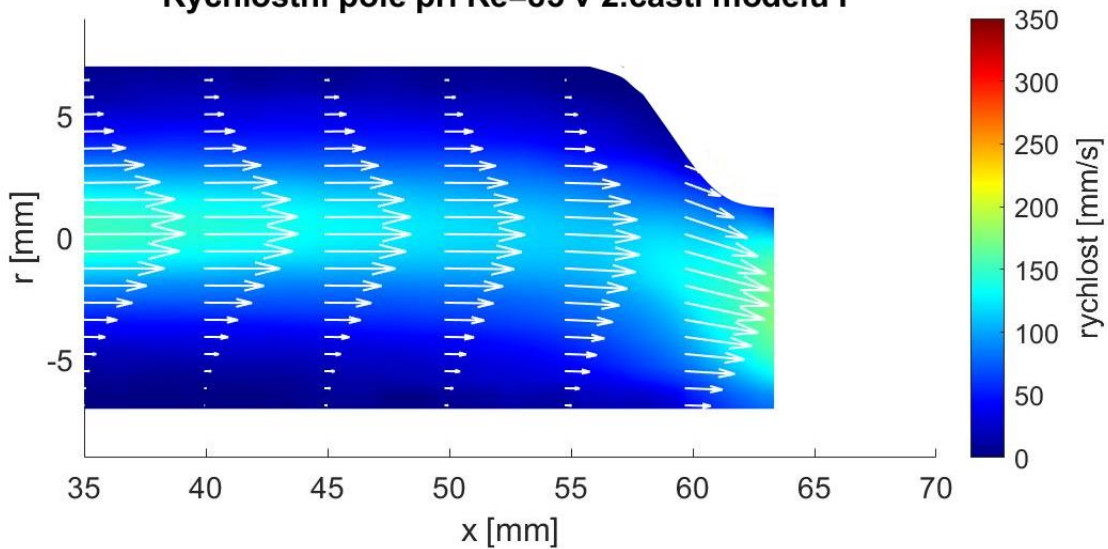
Rychlostní pole při $Re=124$ v modelu E



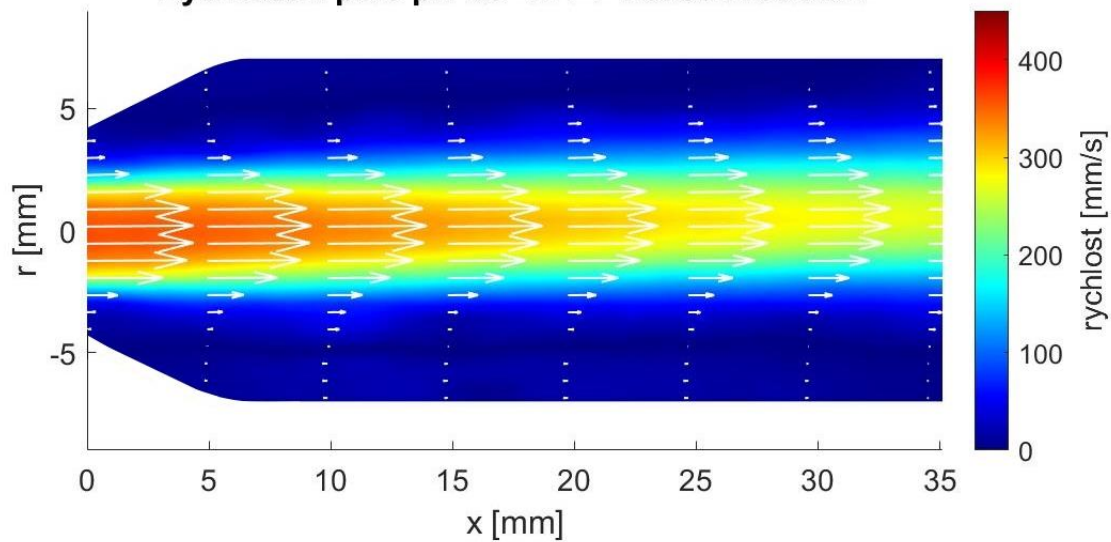
Rychlostní pole při $Re=83$ v 1.části modelu F



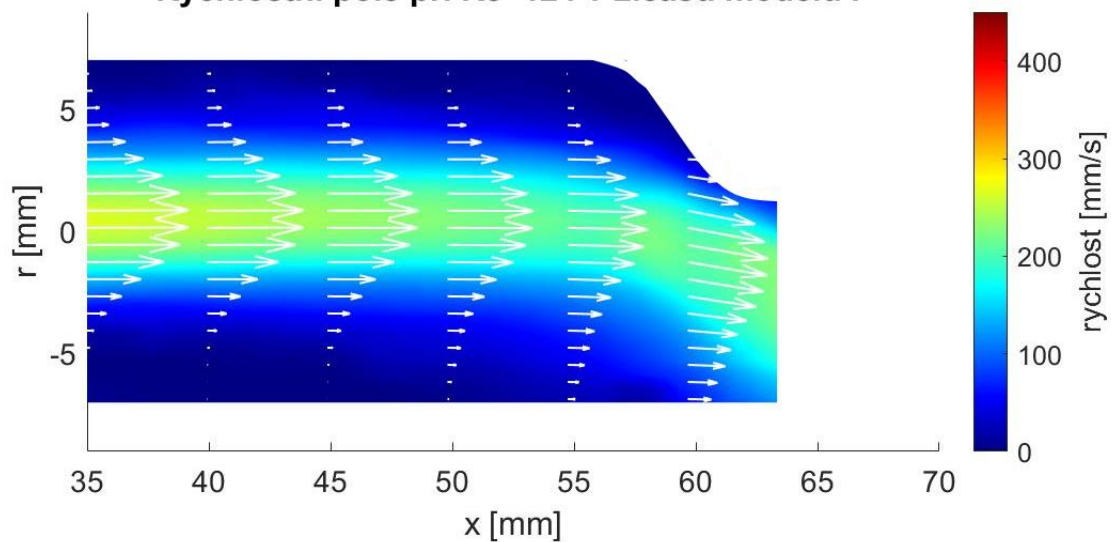
Rychlostní pole při $Re=83$ v 2.části modelu F



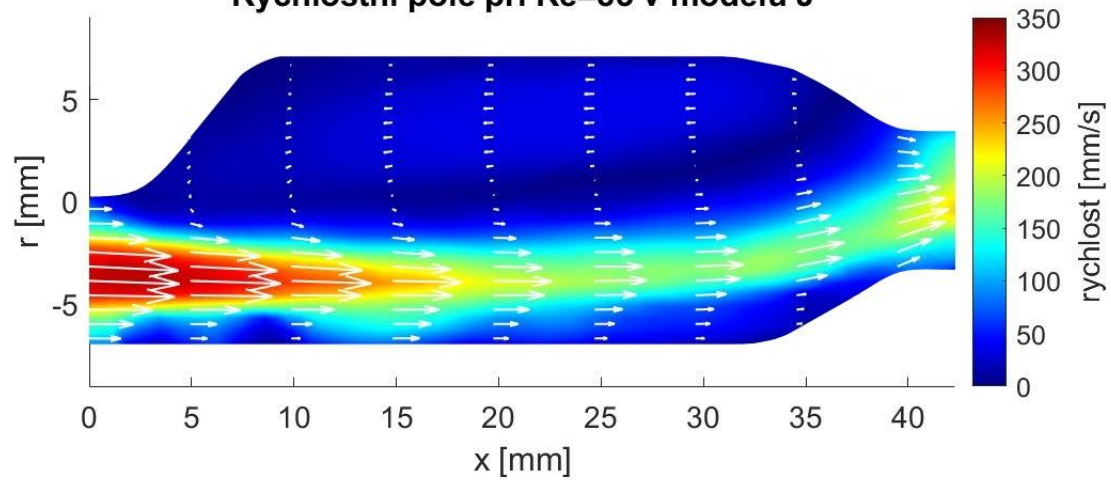
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu F



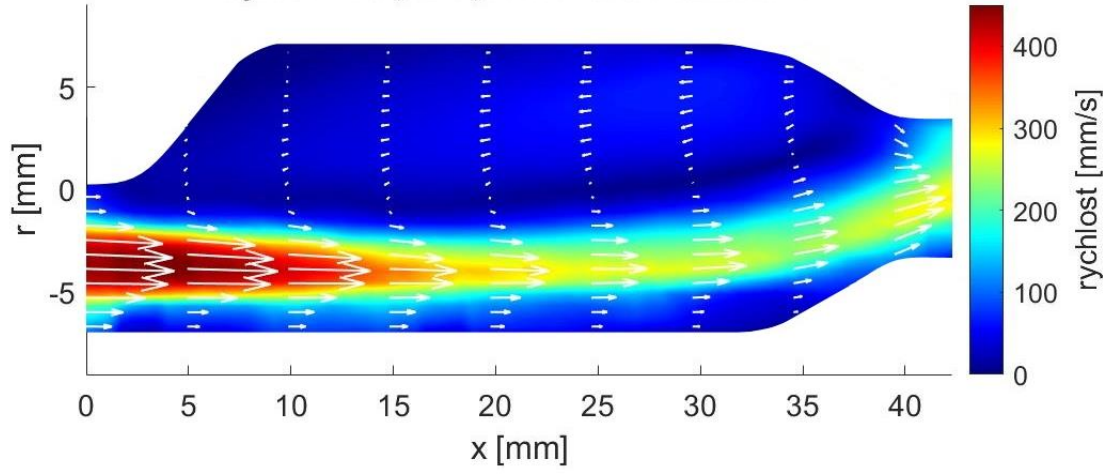
Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu F



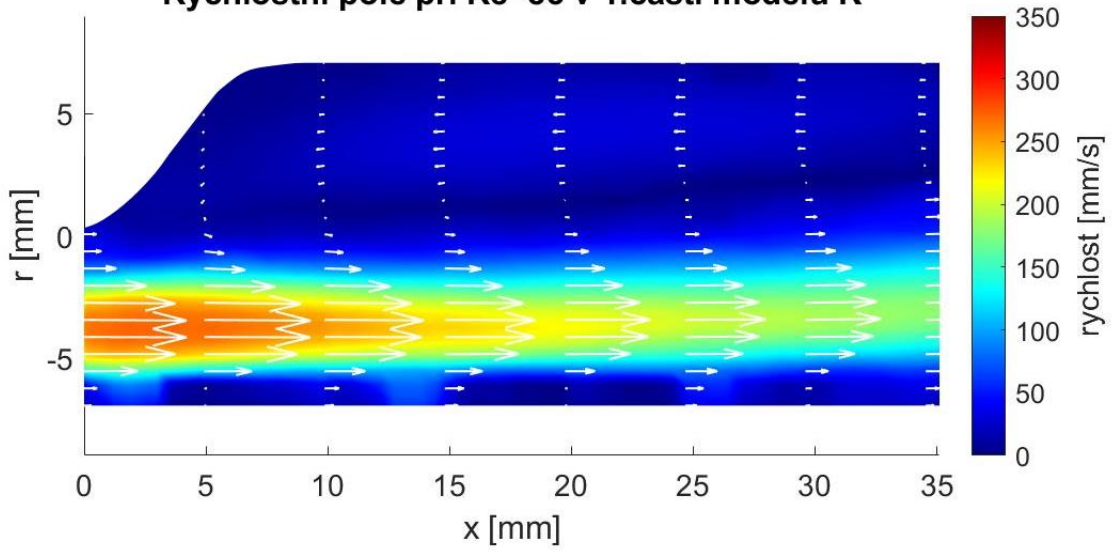
Rychlostní pole při $Re=83$ v modelu J



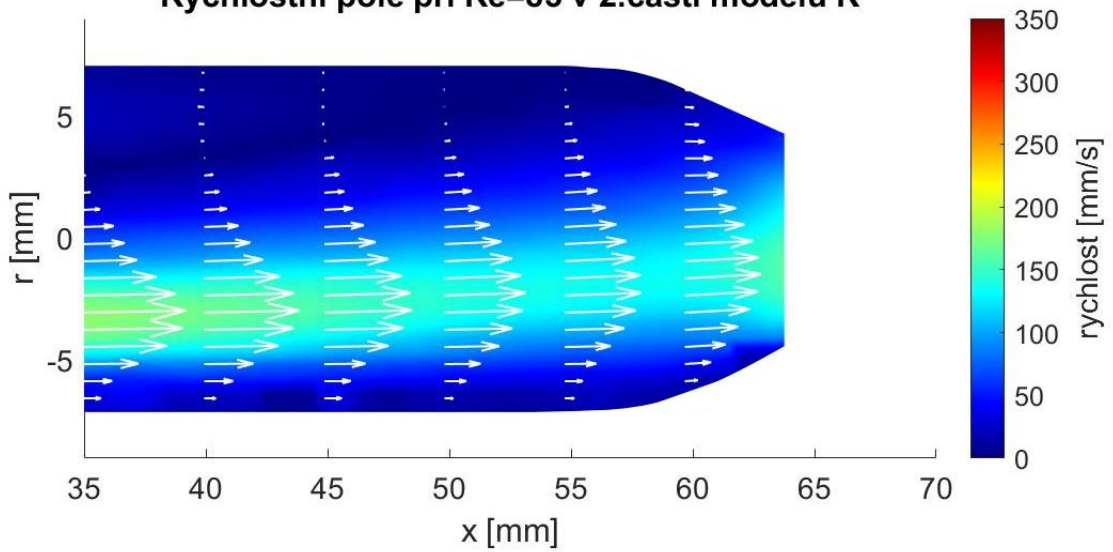
Rychlostní pole při $Re=124$ v modelu J



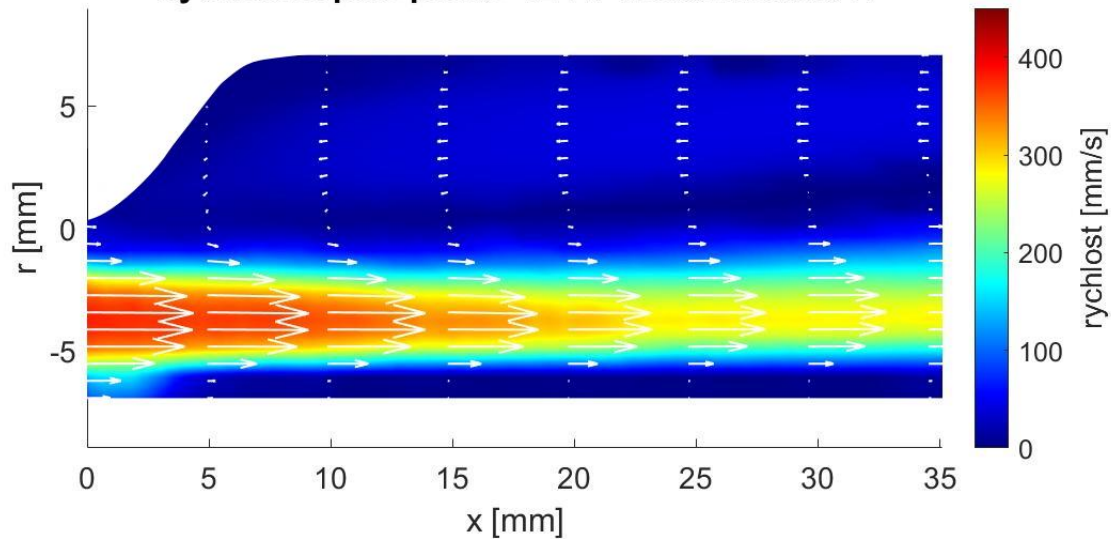
Rychlostní pole při $Re=83$ v 1.části modelu K



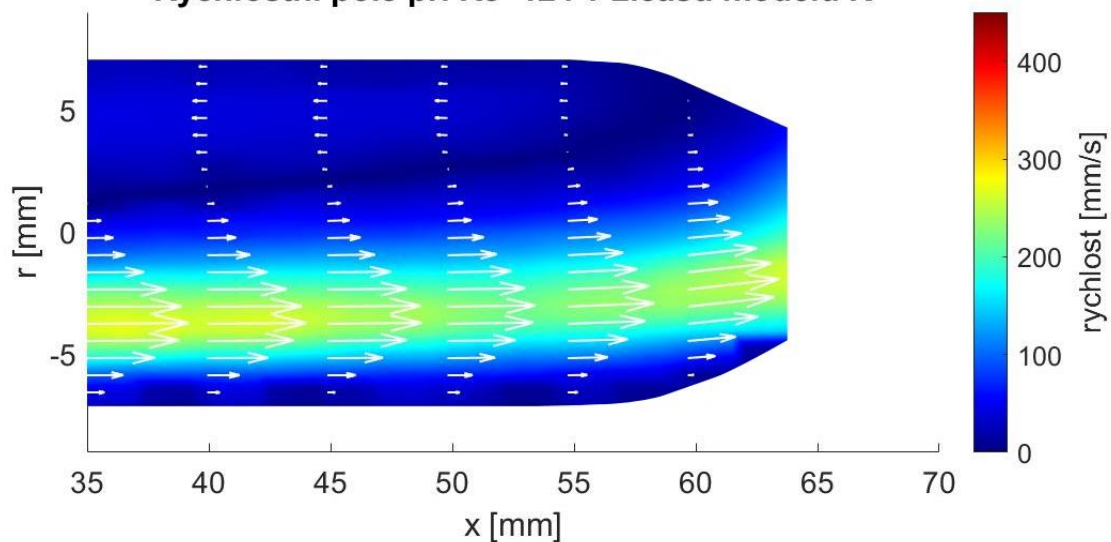
Rychlostní pole při $Re=83$ v 2.části modelu K



Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu K

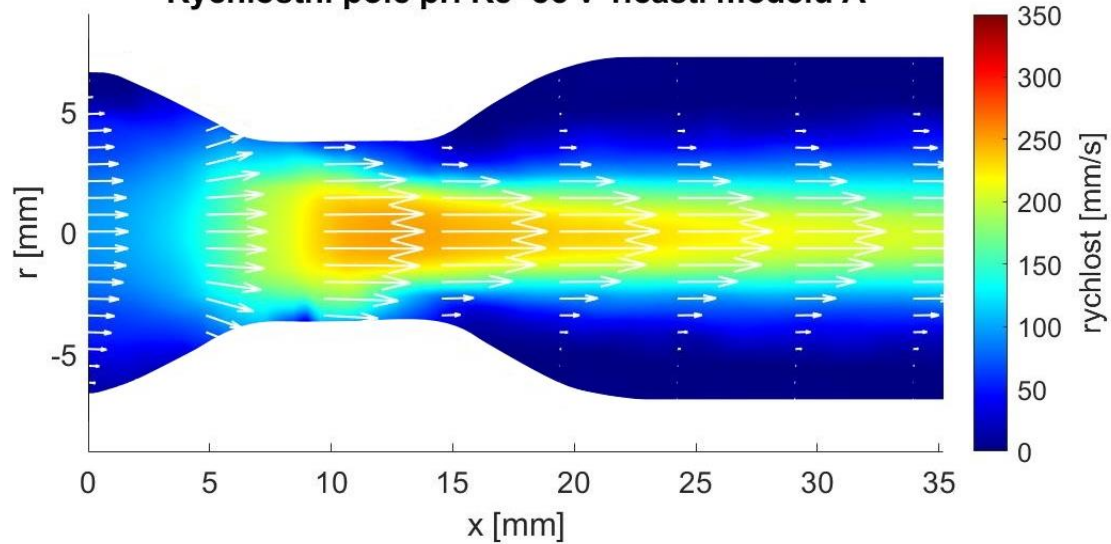


Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu K

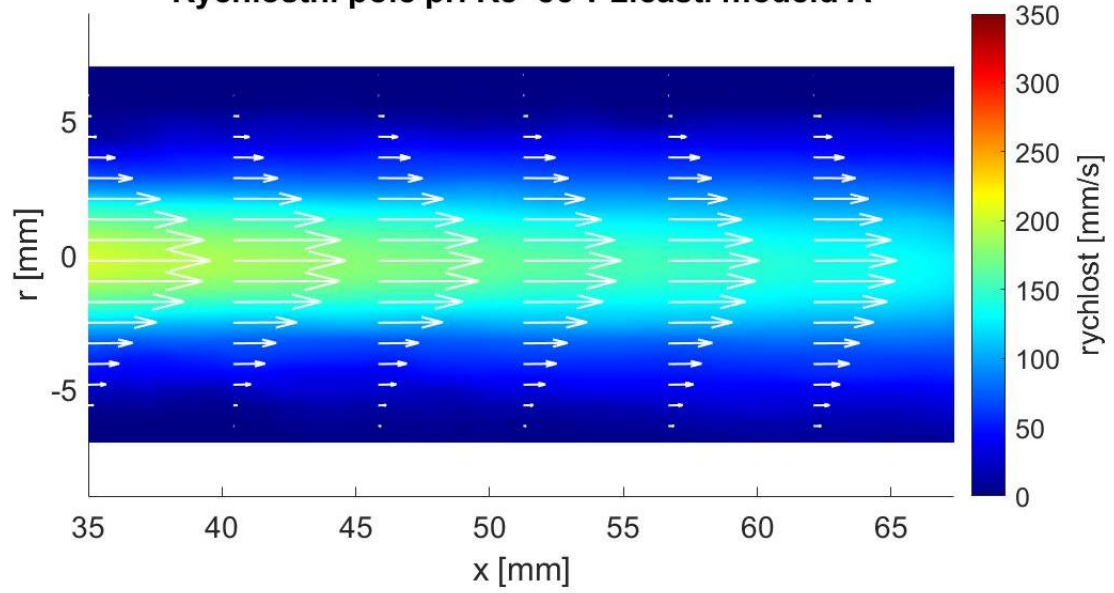


1.2 Snímáno frekvencí kamery 1500 snímků/s

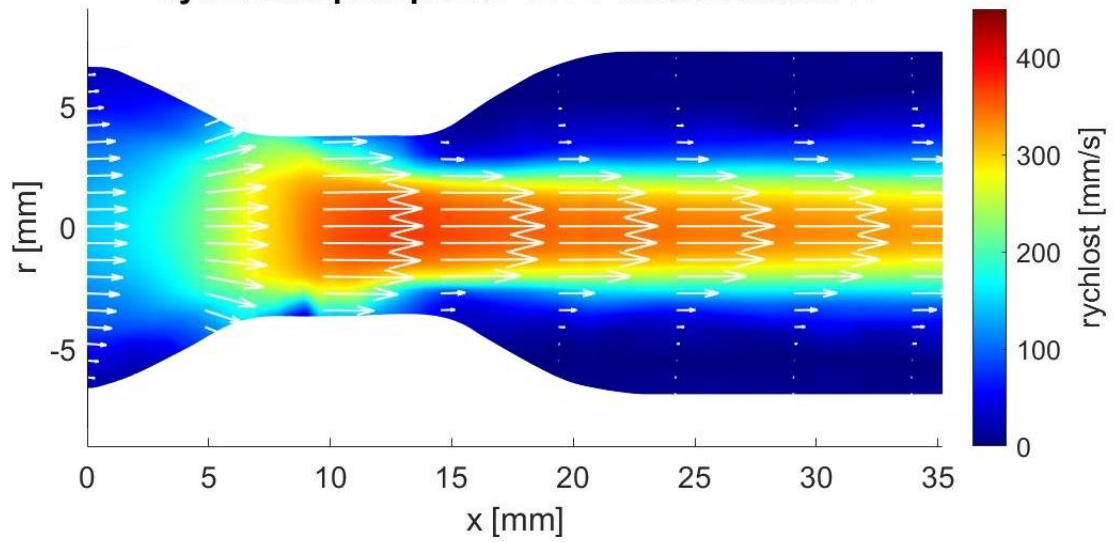
Rychlostní pole při $Re=83$ v 1.části modelu A



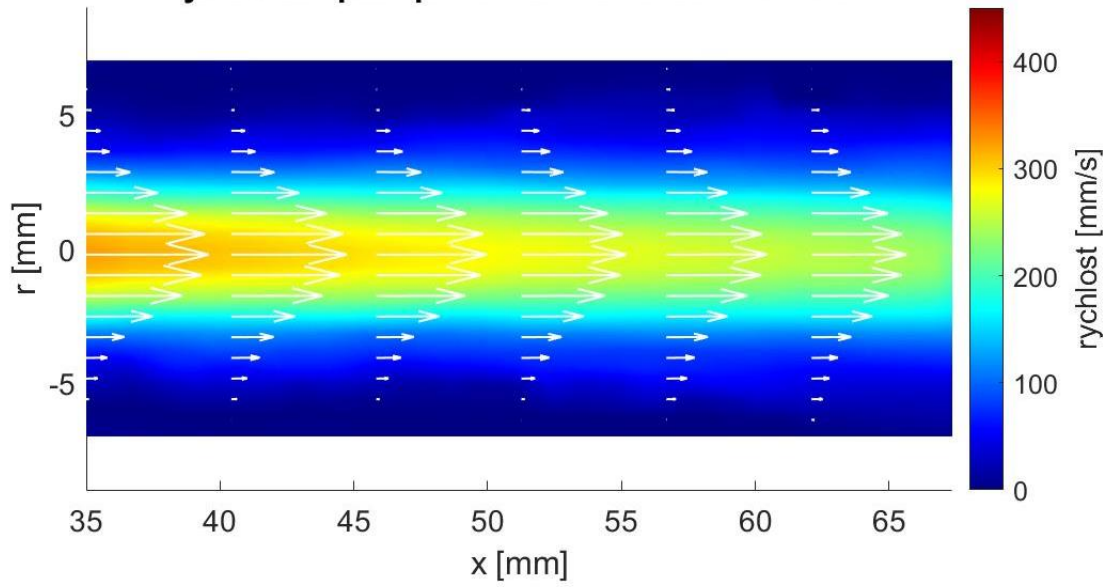
Rychlostní pole při $Re=83$ v 2.části modelu A



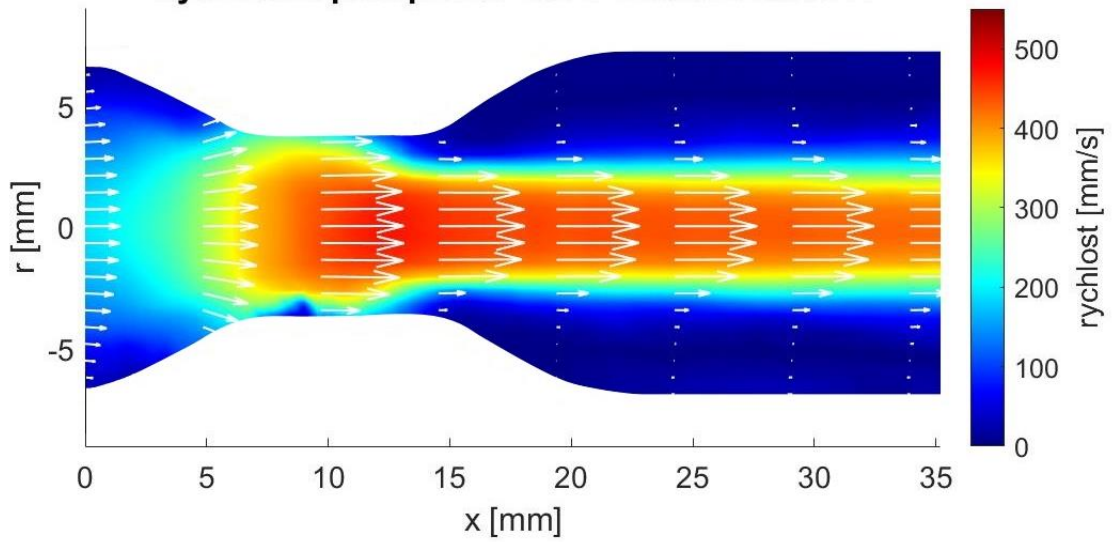
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu A



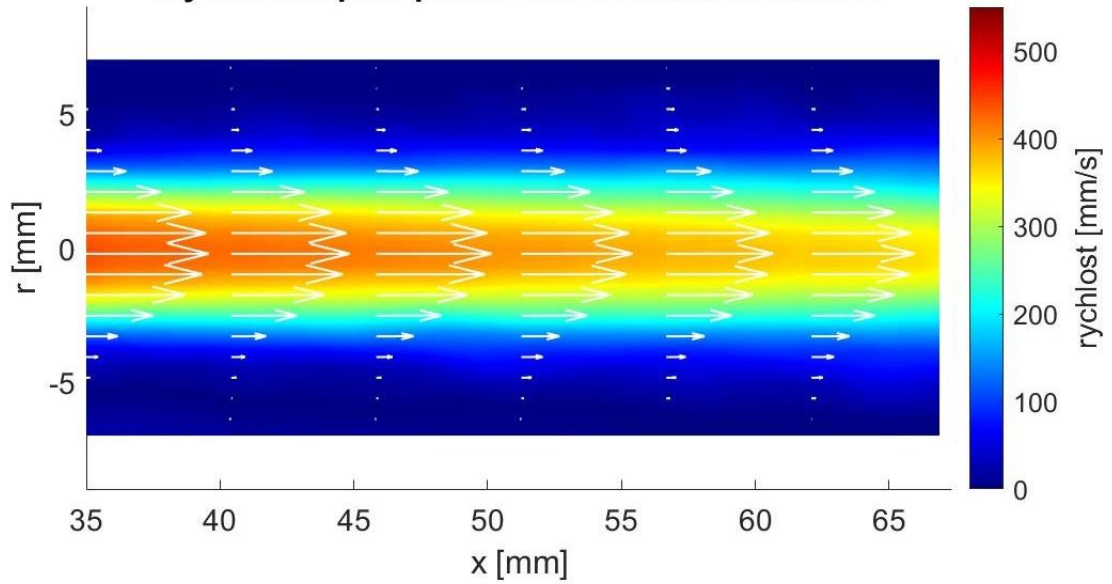
Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu A



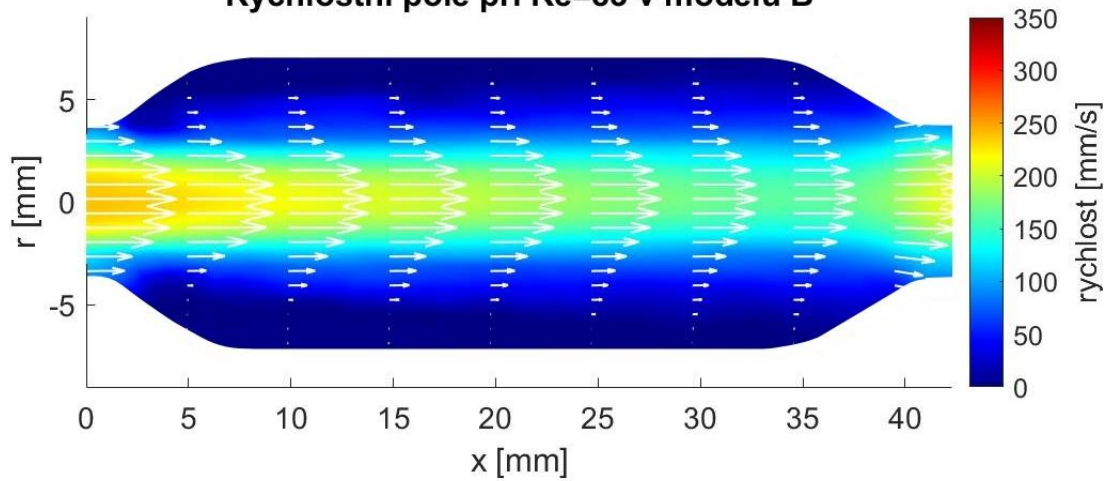
Rychlostní pole při $Re=165$ v 1.části modelu A



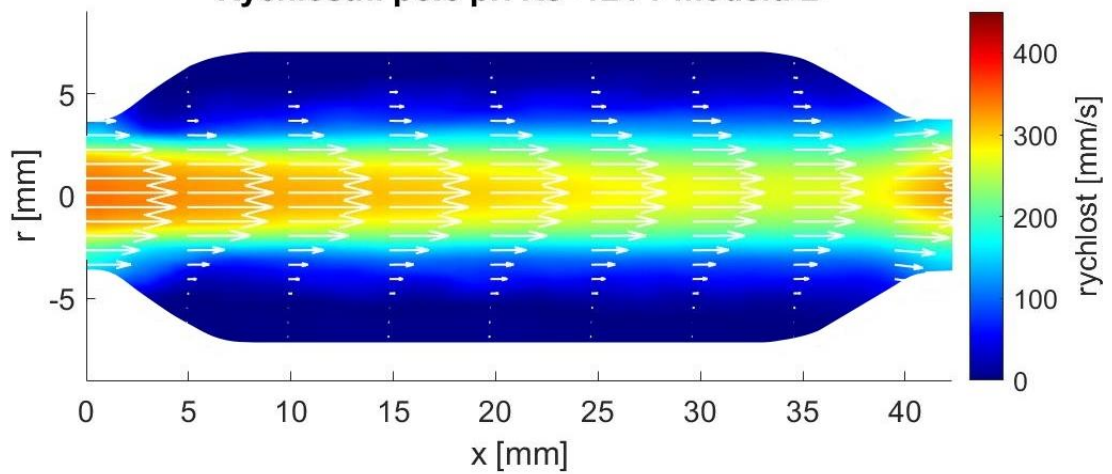
Rychlostní pole při $Re=165$ v 2.části modelu A



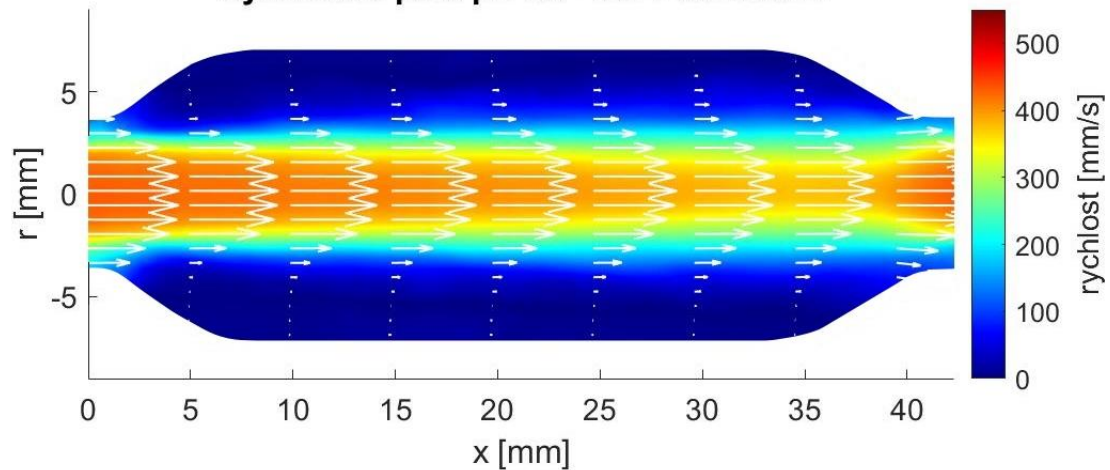
Rychlostní pole při $Re=83$ v modelu B



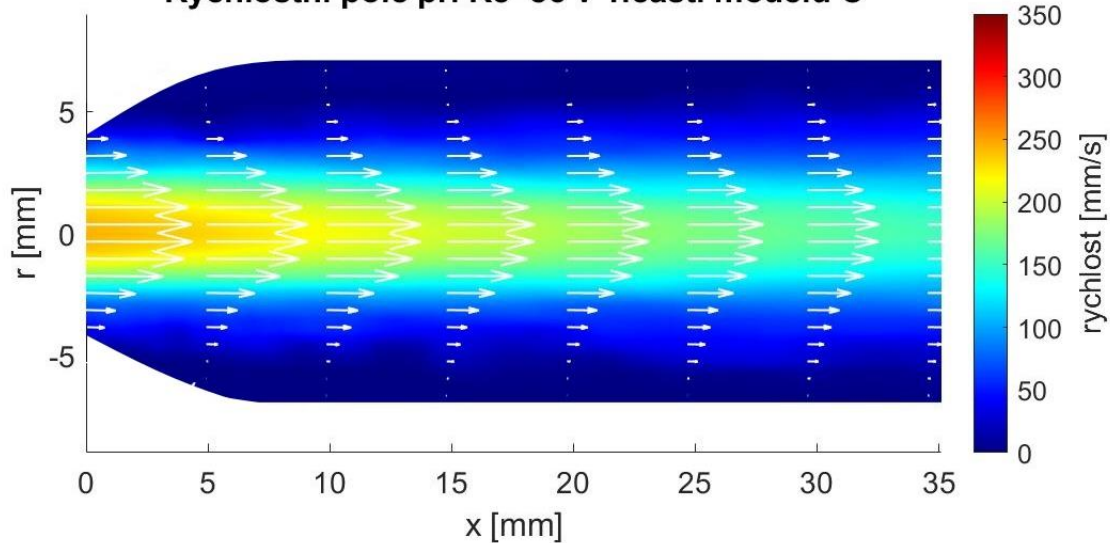
Rychlostní pole při $Re=124$ v modelu B



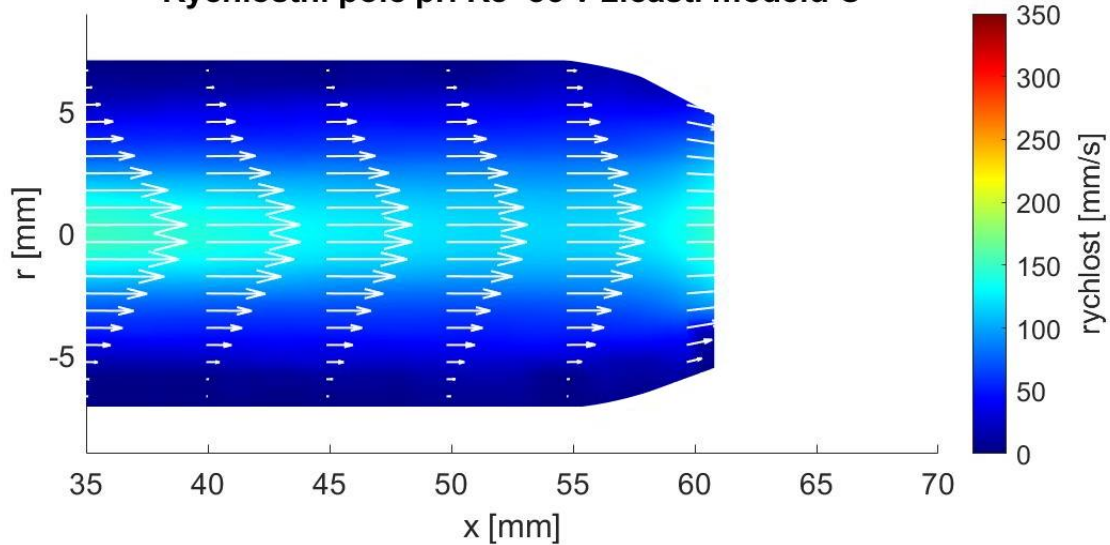
Rychlostní pole při $Re=165$ v modelu B



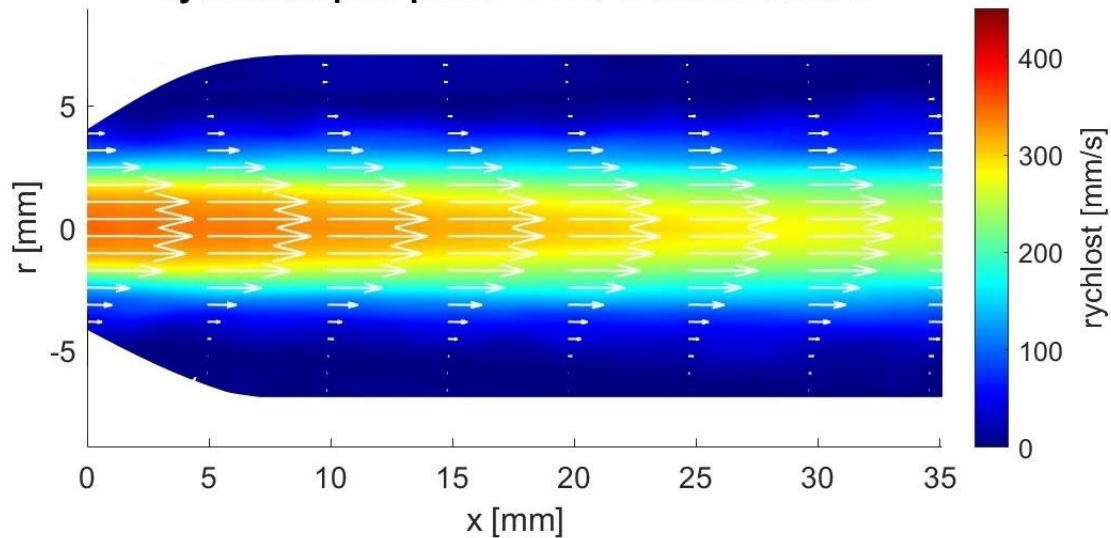
Rychlostní pole při $Re=83$ v 1.části modelu C



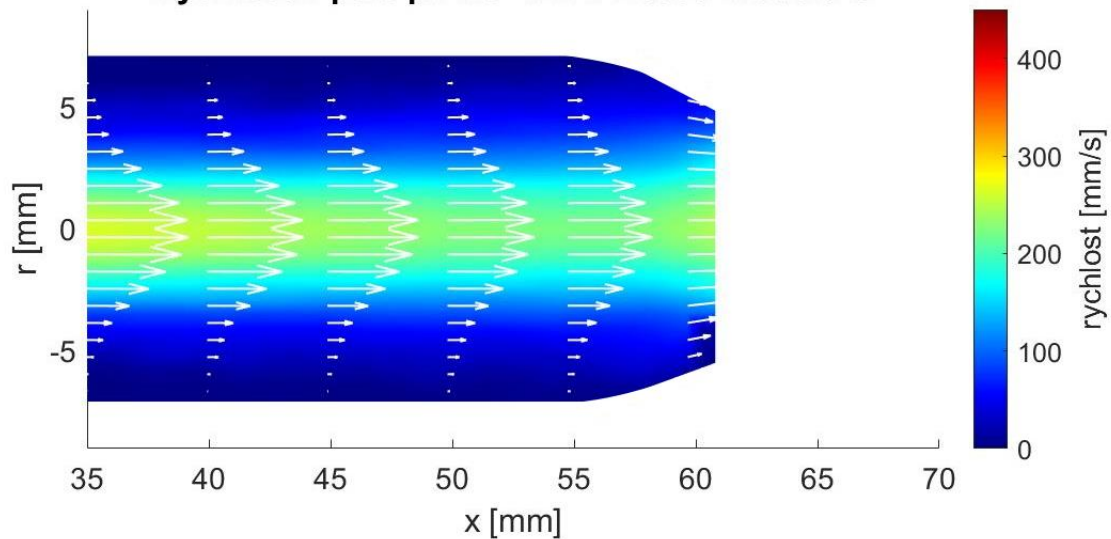
Rychlostní pole při $Re=83$ v 2.části modelu C



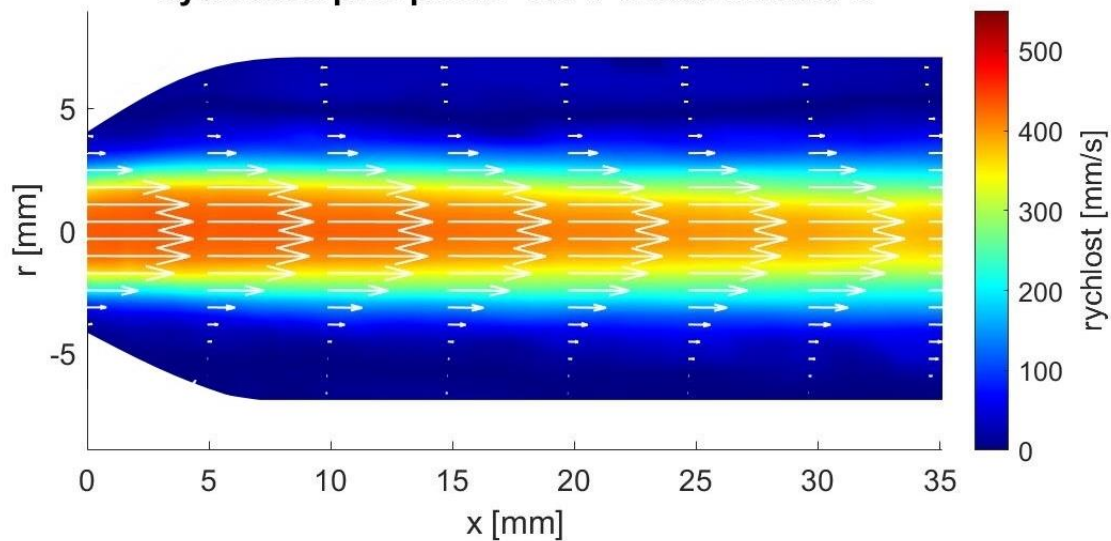
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu C



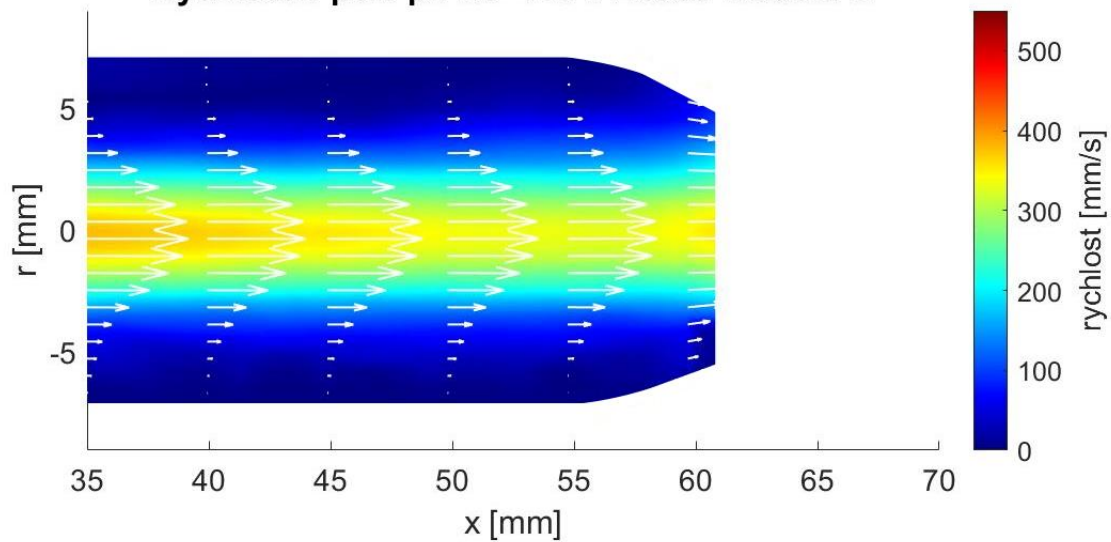
Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu C



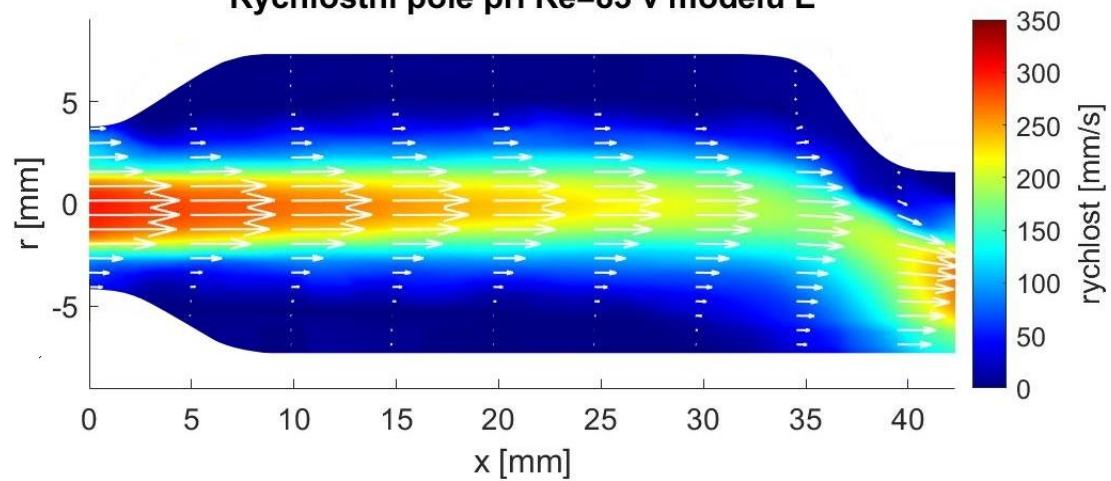
Rychlostní pole při $Re=165$ v 1.části modelu C



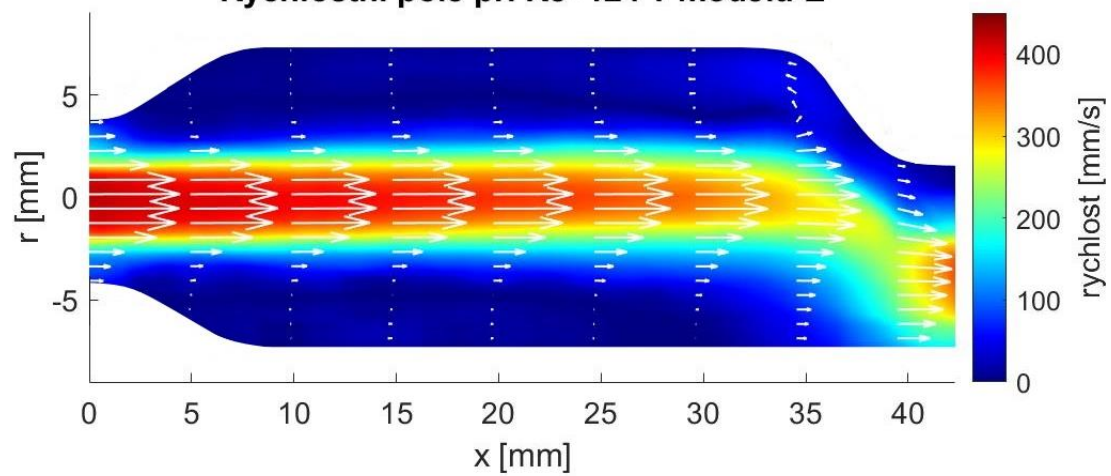
Rychlostní pole při $Re=165$ v 2.části modelu C



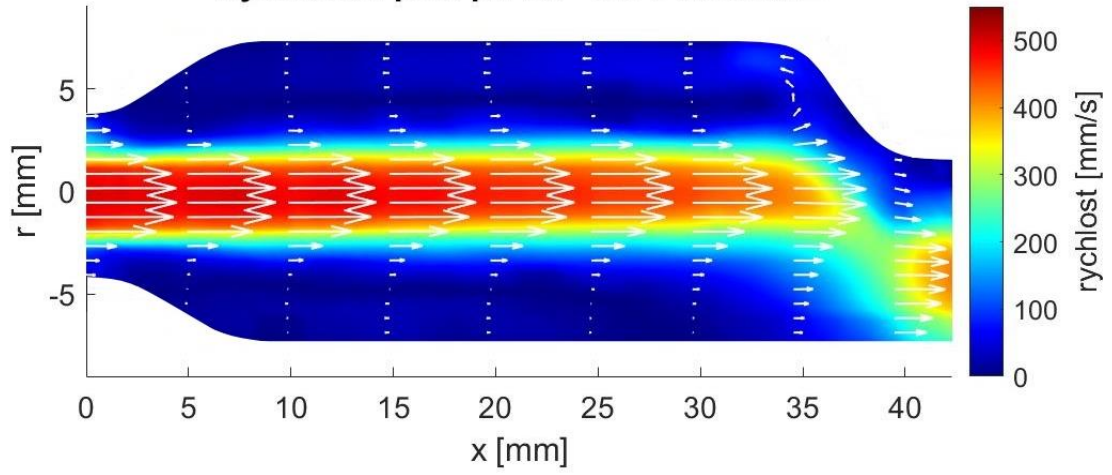
Rychlostní pole při $Re=83$ v modelu E



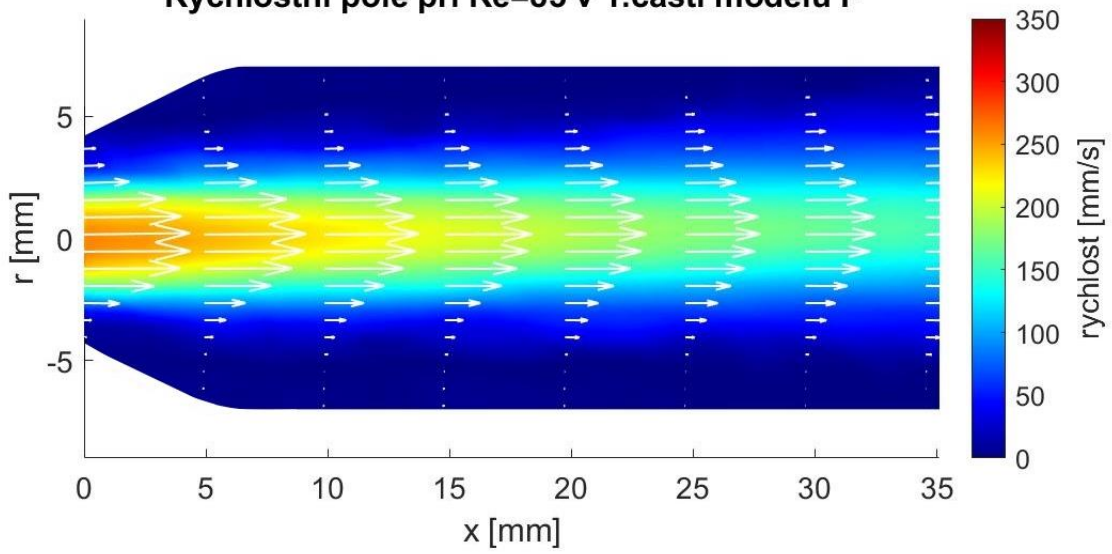
Rychlostní pole při $Re=124$ v modelu E



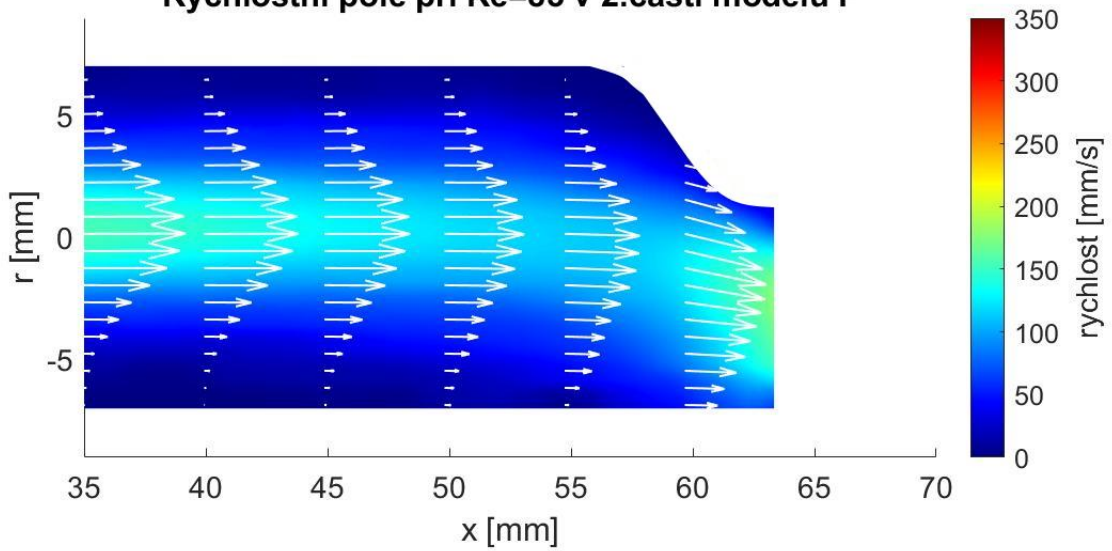
Rychlostní pole při $Re=165$ v modelu E



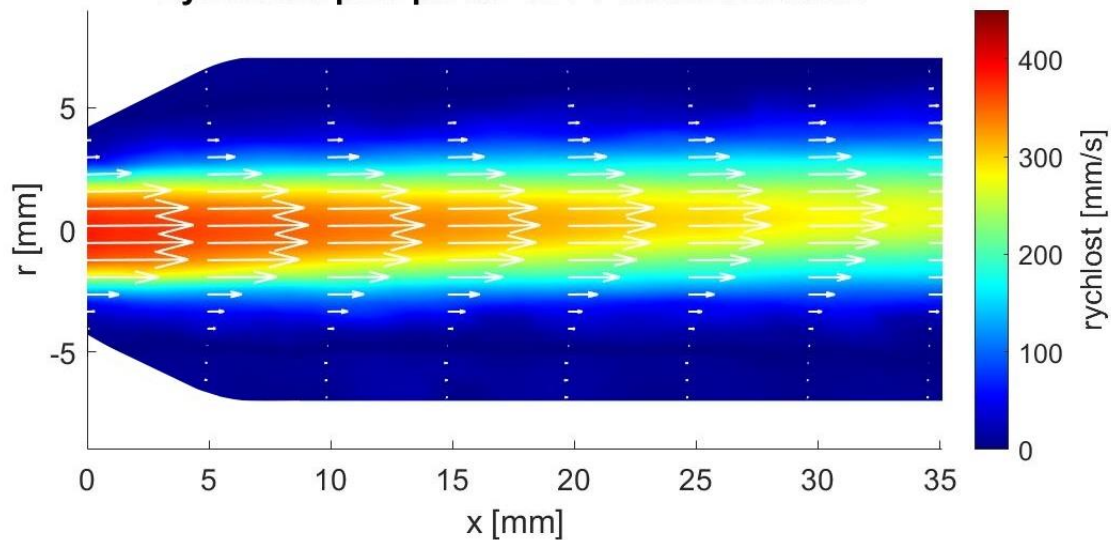
Rychlostní pole při $Re=83$ v 1.části modelu F



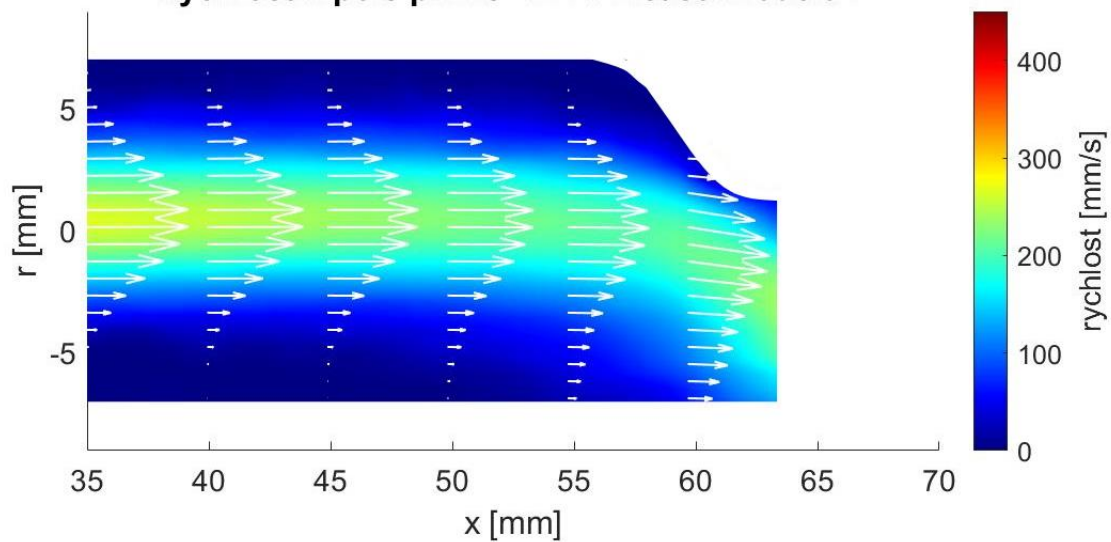
Rychlostní pole při $Re=83$ v 2.části modelu F



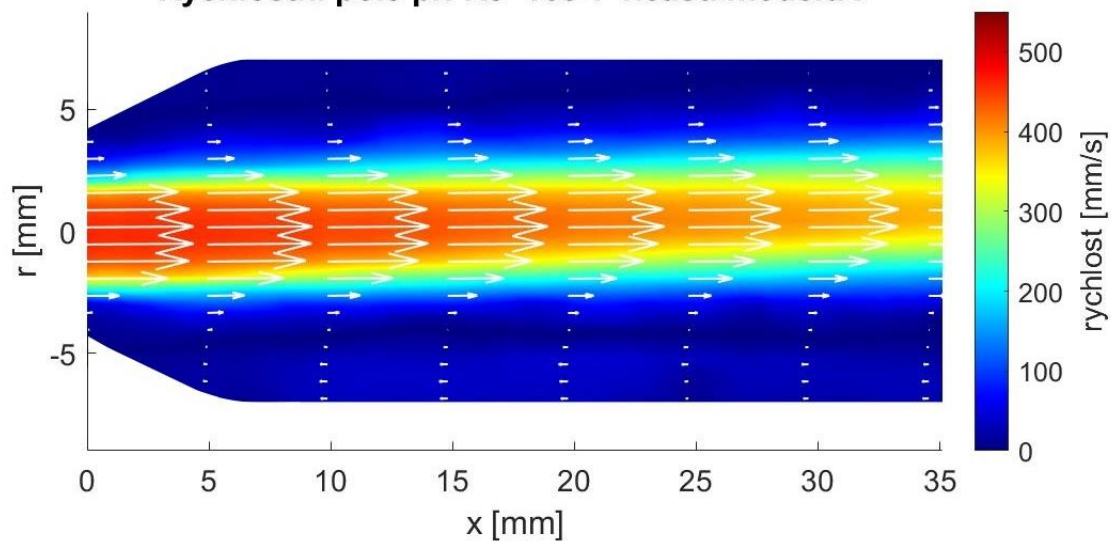
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu F



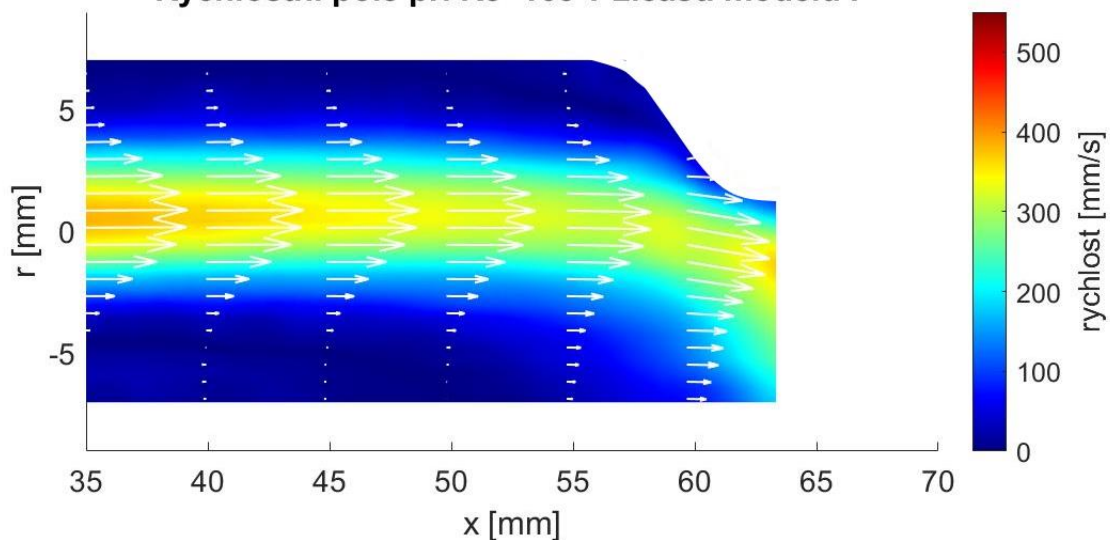
Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu F



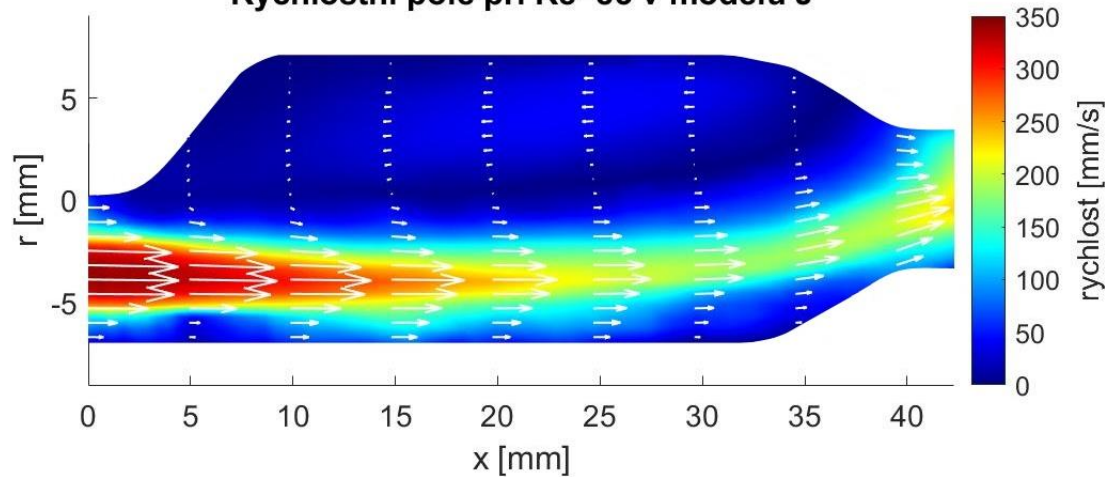
Rychlostní pole při $Re=165$ v 1.části modelu F



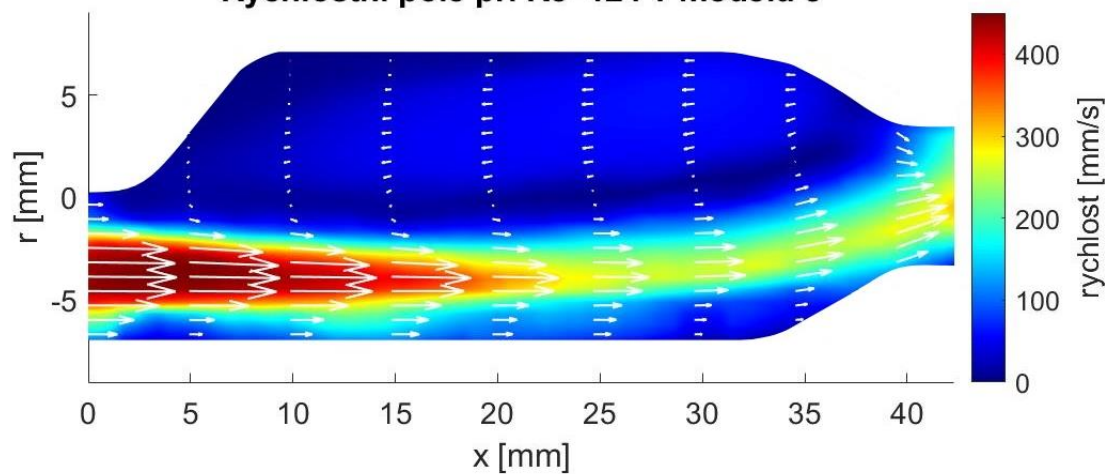
Rychlostní pole při $Re=165$ v 2.části modelu F

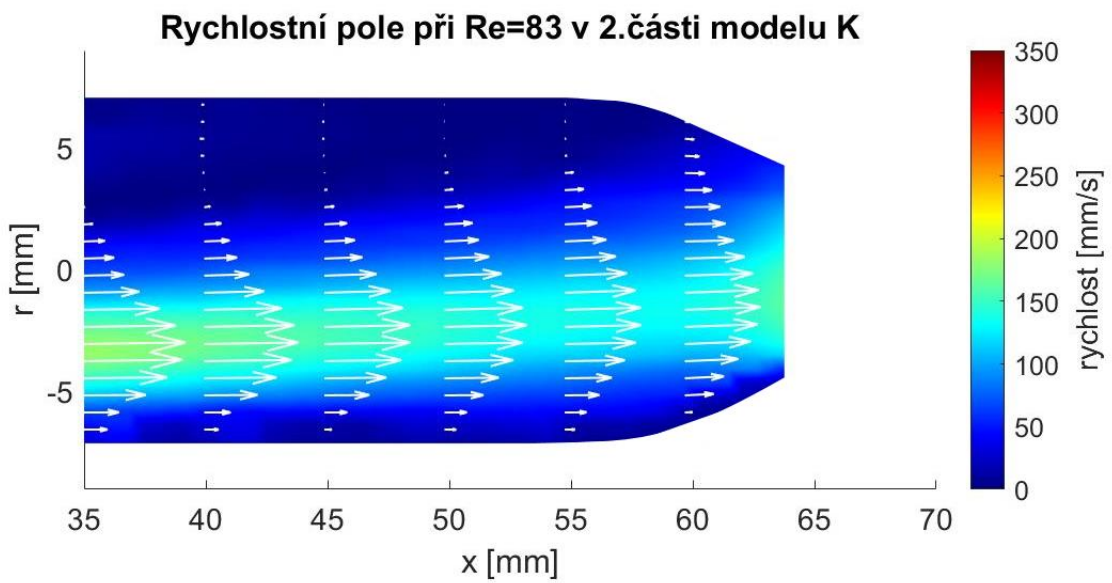
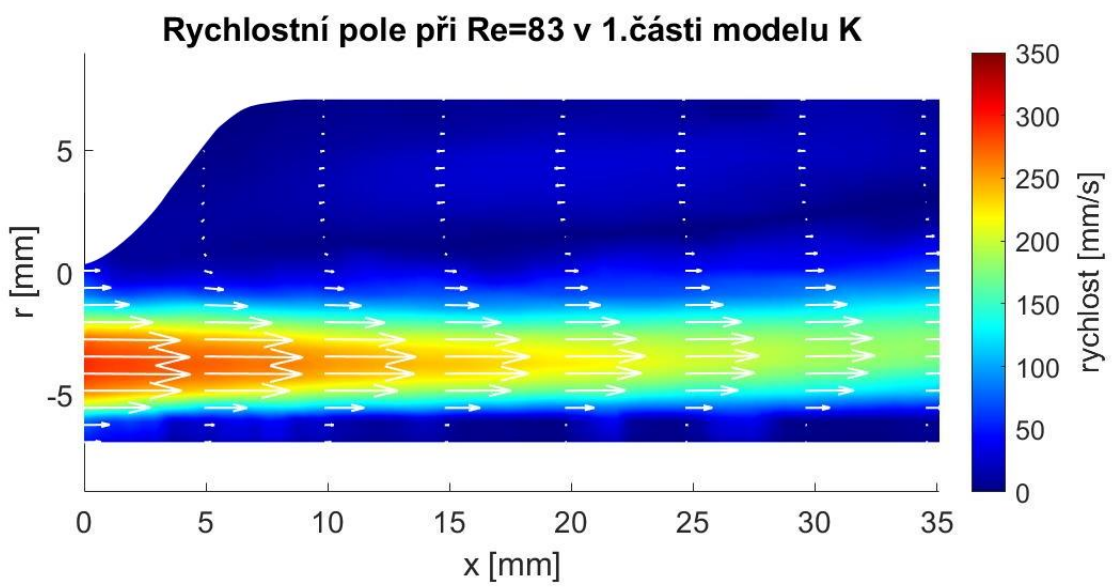
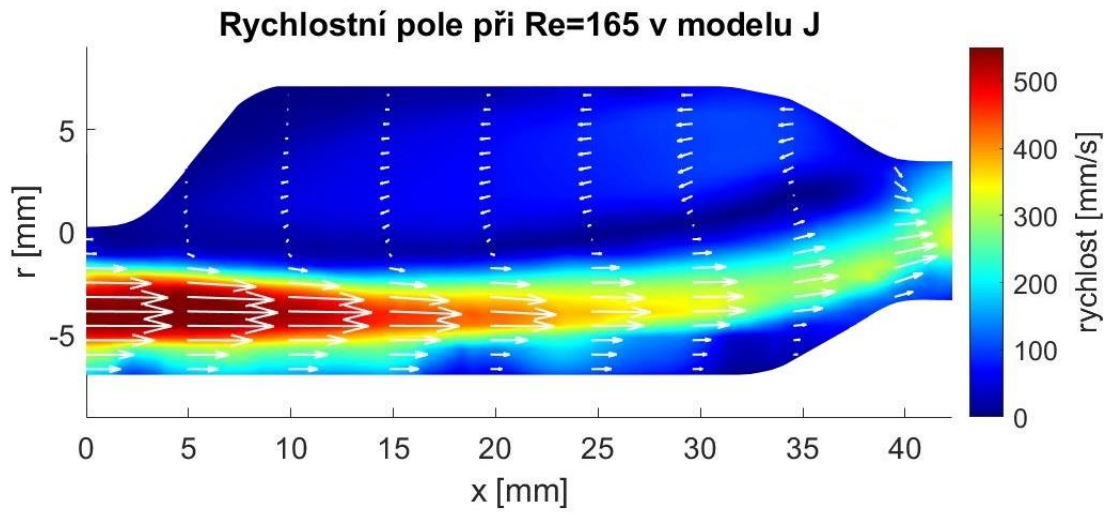


Rychlostní pole při $Re=83$ v modelu J

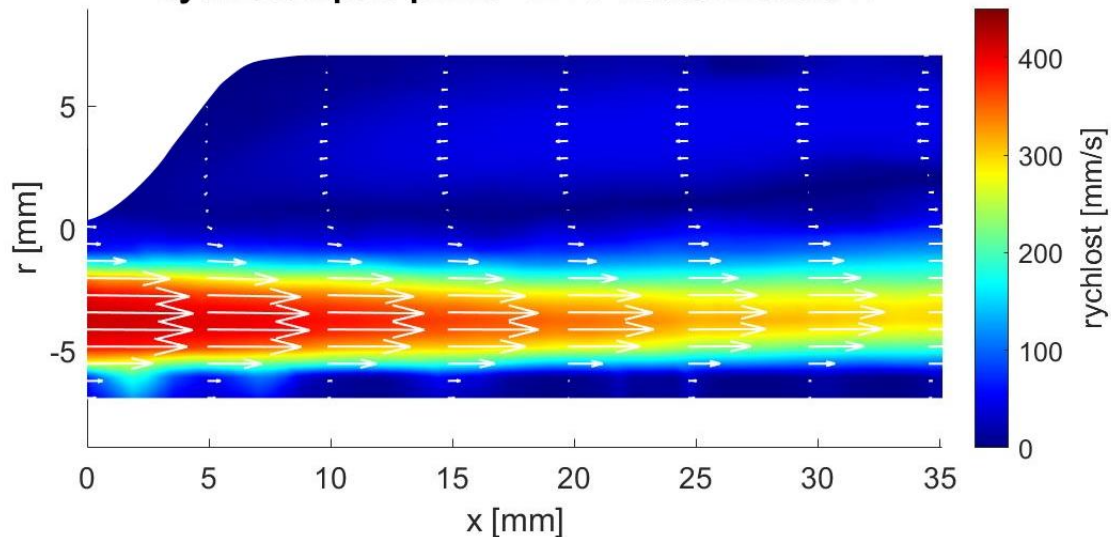


Rychlostní pole při $Re=124$ v modelu J

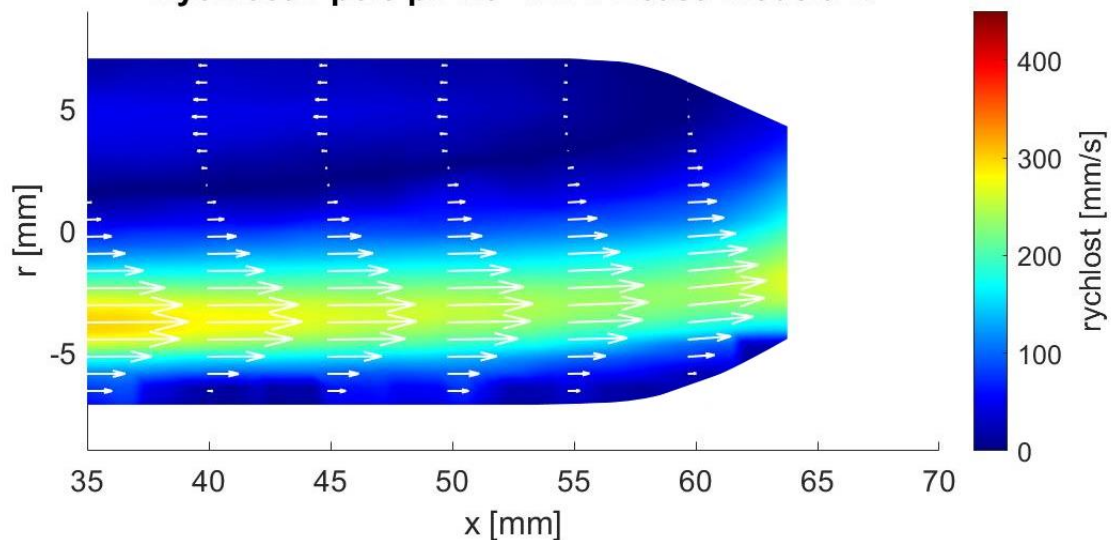




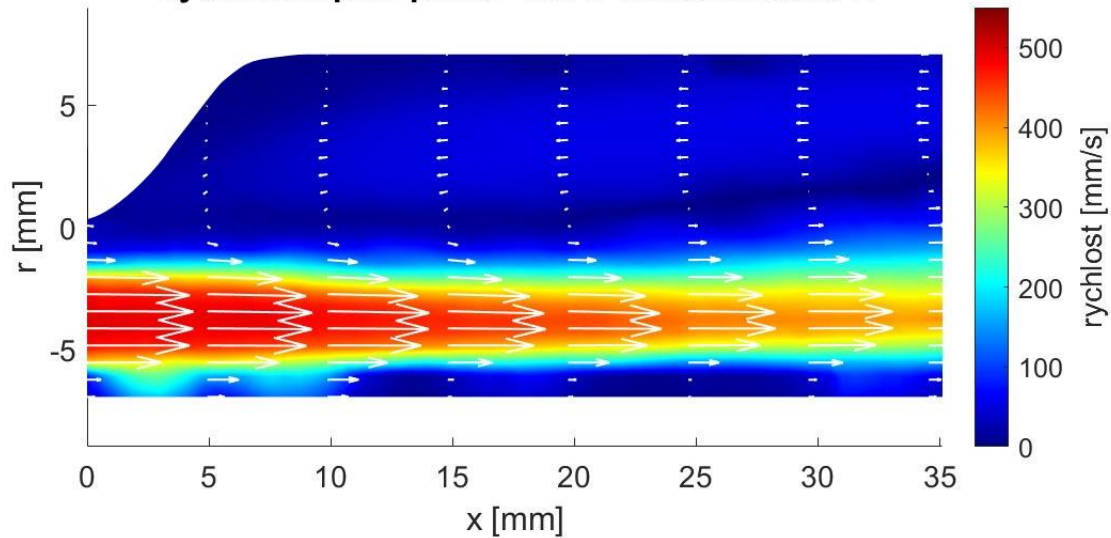
Rychlostní pole při $Re=124$ v 1.části modelu K

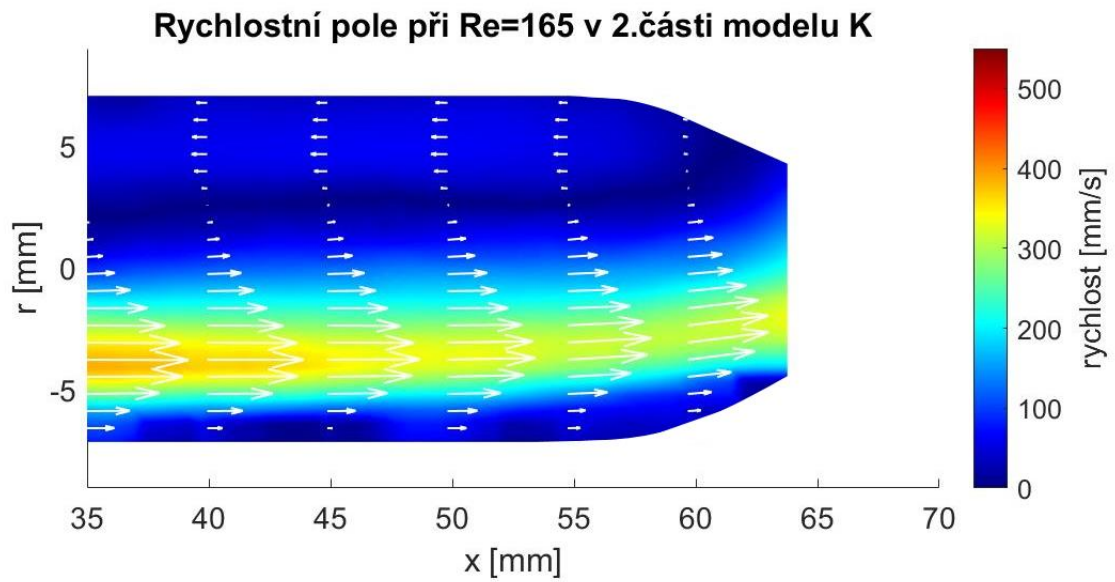


Rychlostní pole při $Re=124$ v 2.části modelu K



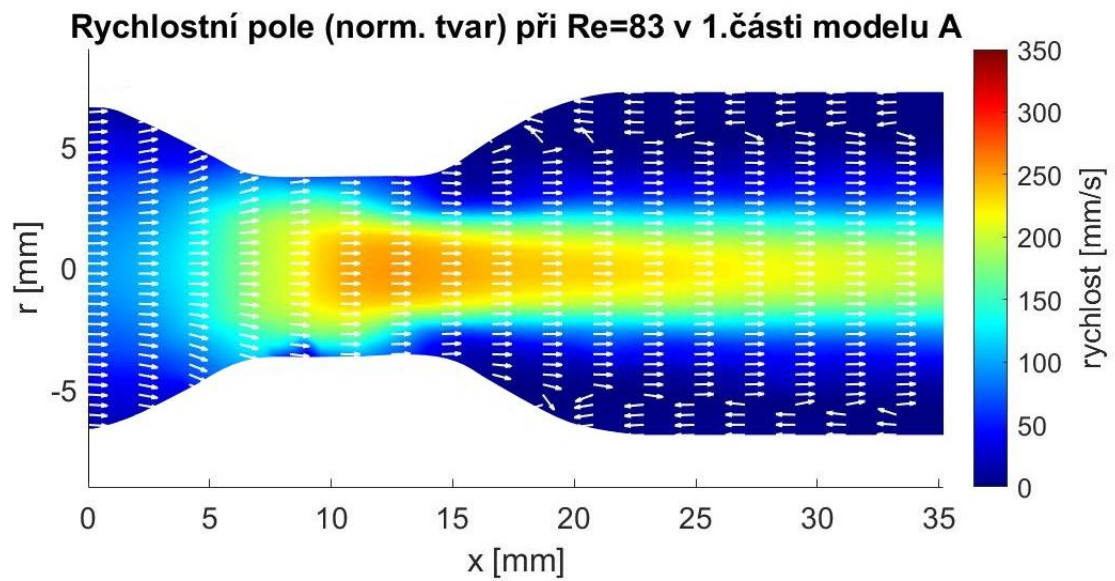
Rychlostní pole při $Re=165$ v 1.části modelu K



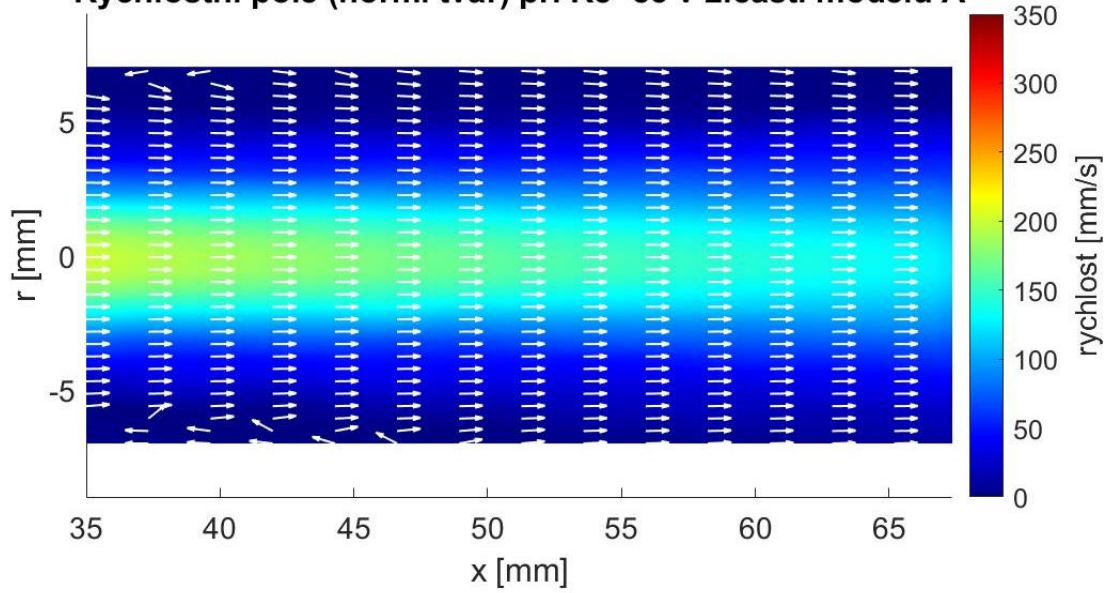


2 Rychlostní pole (normované tvary)

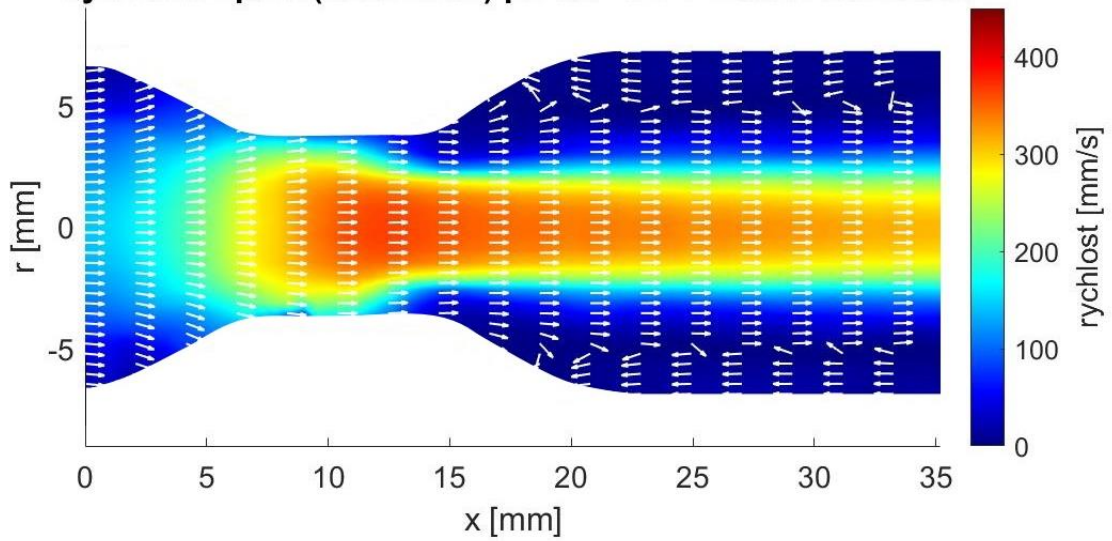
2.1 Snímáno frekvencí kamery 1000 snímků/s



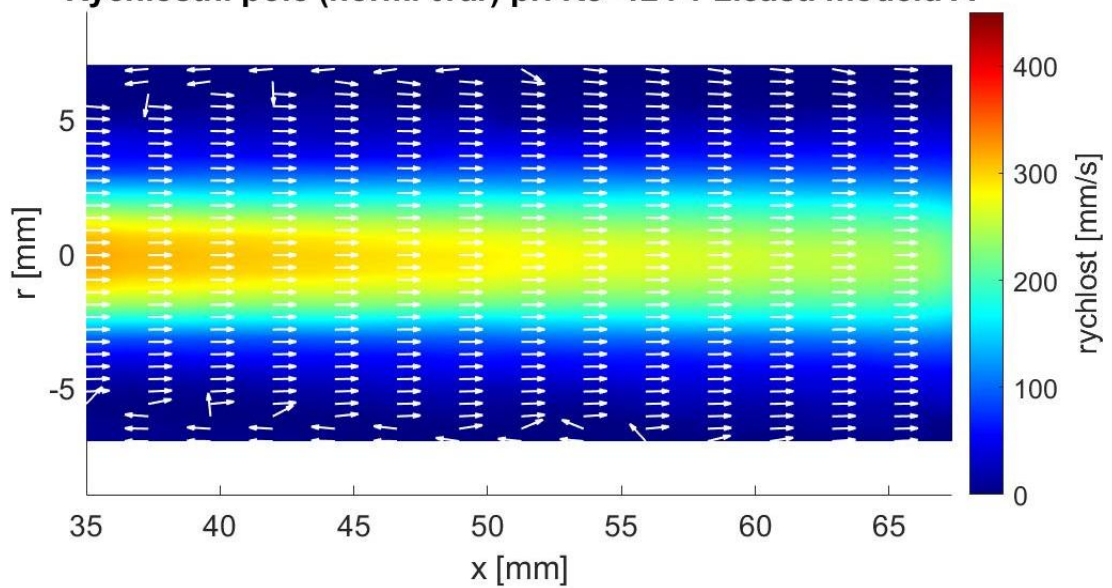
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu A



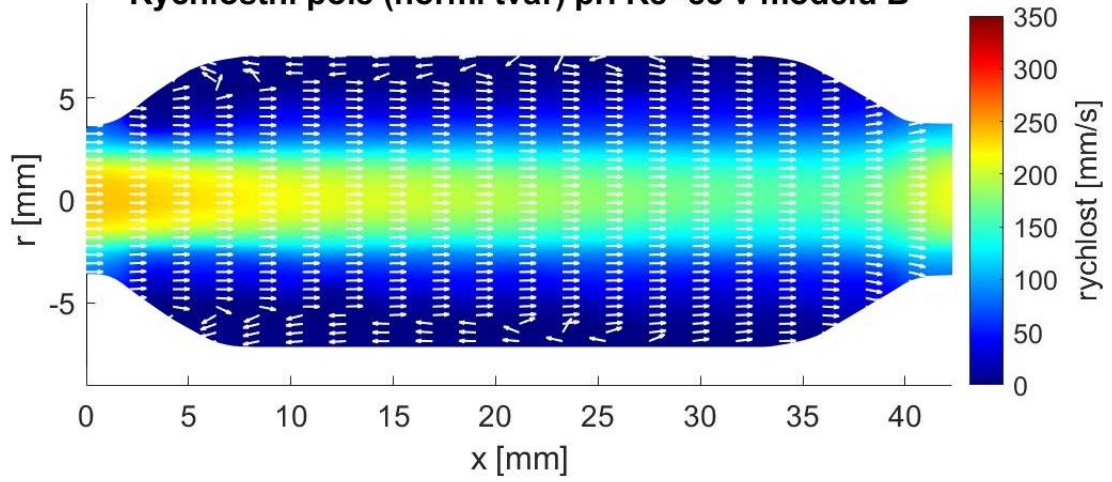
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu A



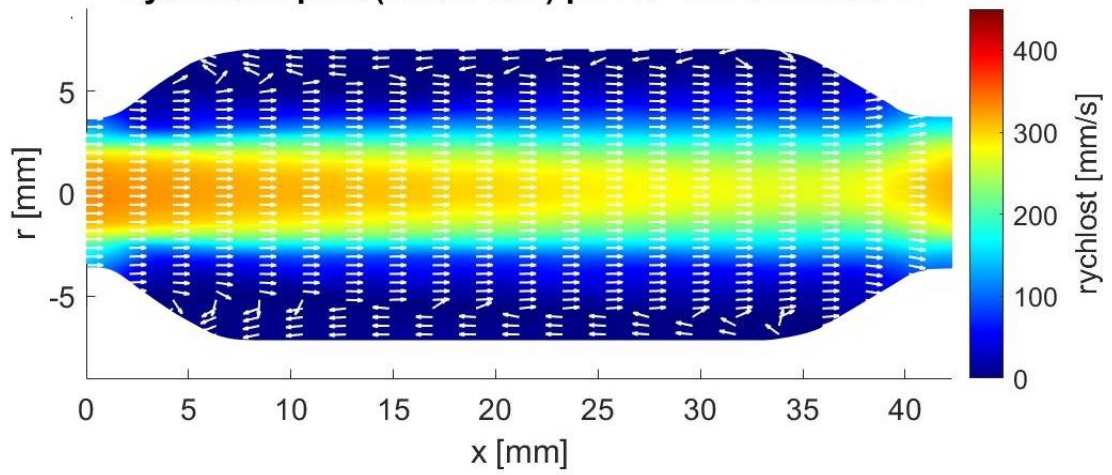
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu A



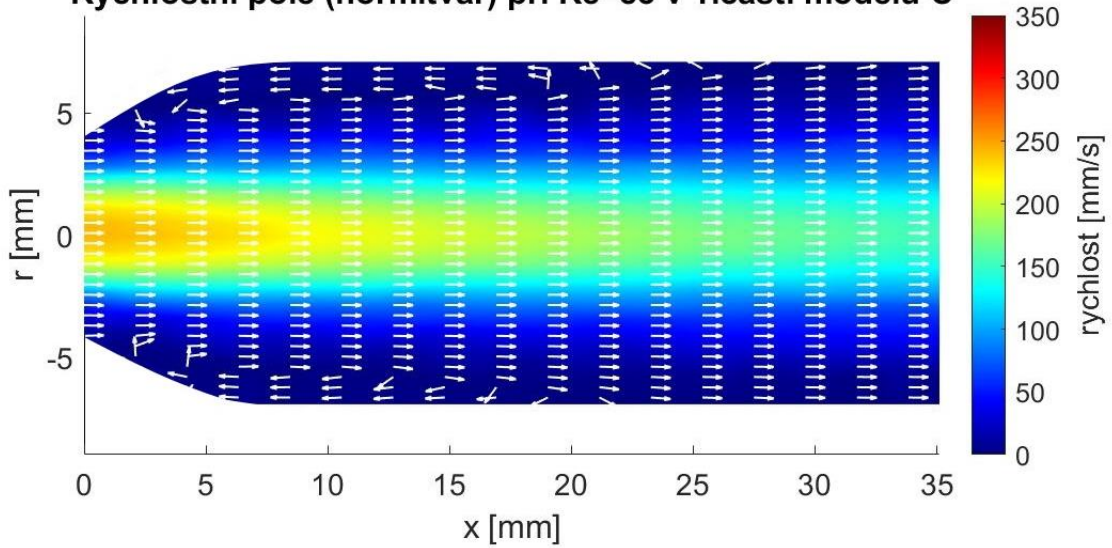
Rychlostní pole (norm. tvar) při Re=83 v modelu B



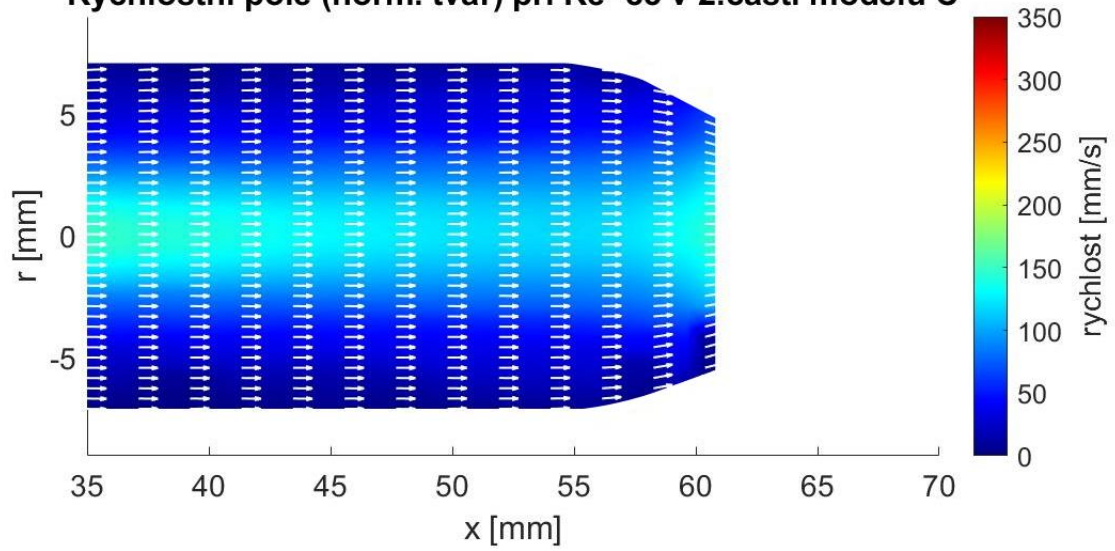
Rychlostní pole (norm. tvar) při Re=124 v modelu B



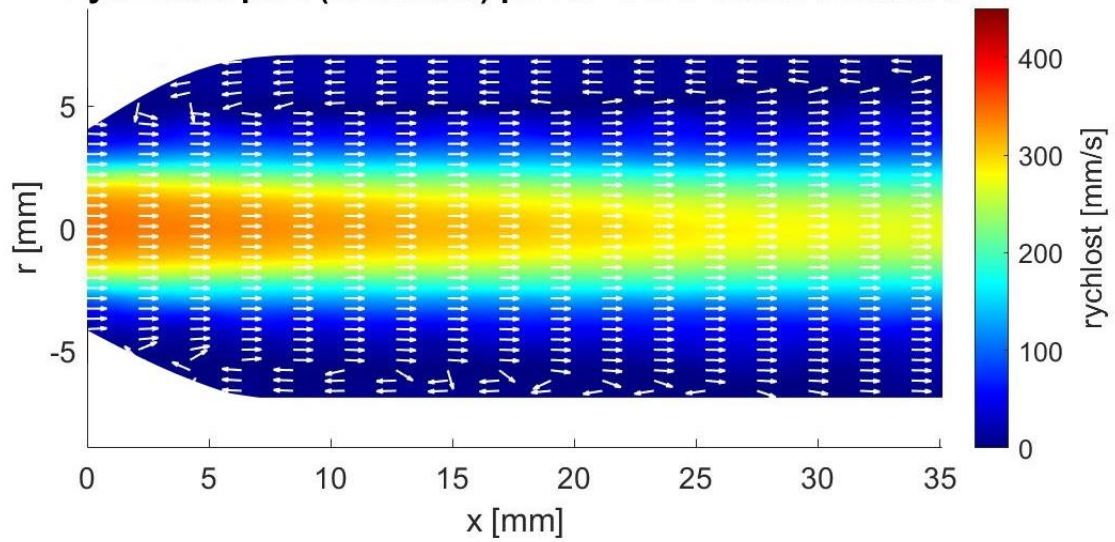
Rychlostní pole (norm.tvar) při Re=83 v 1.části modelu C



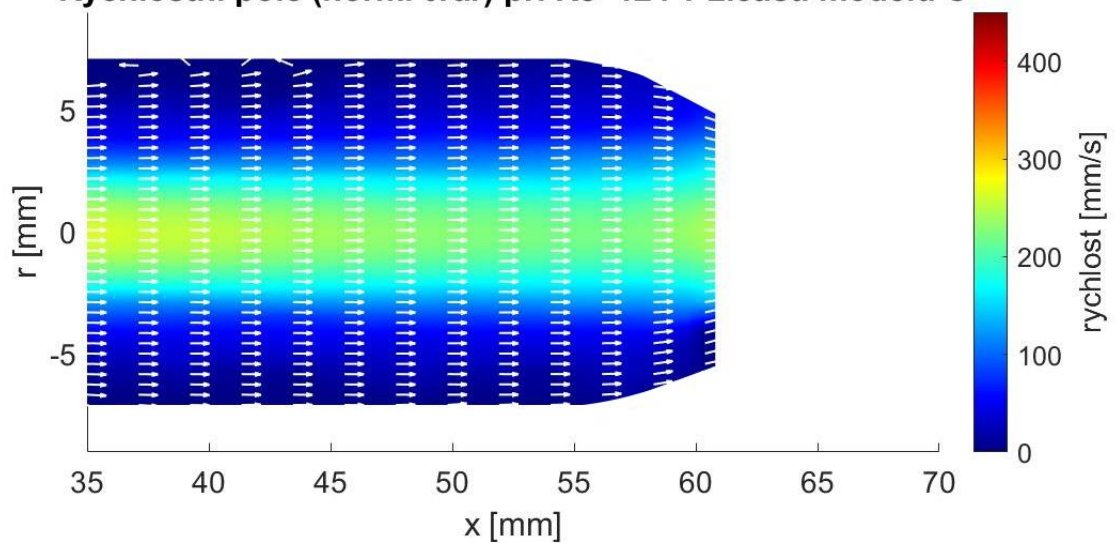
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu C



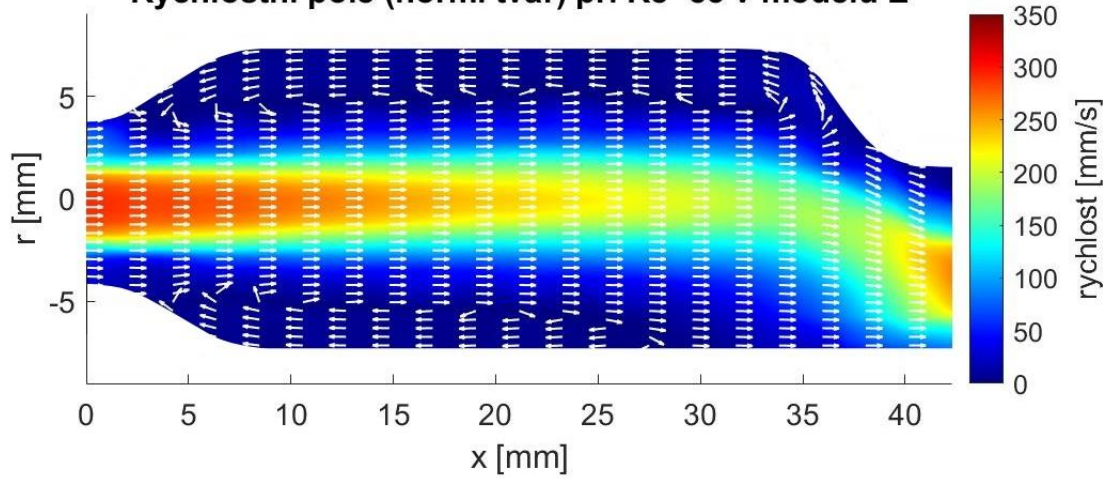
Rychlostní pole (norm.tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu C



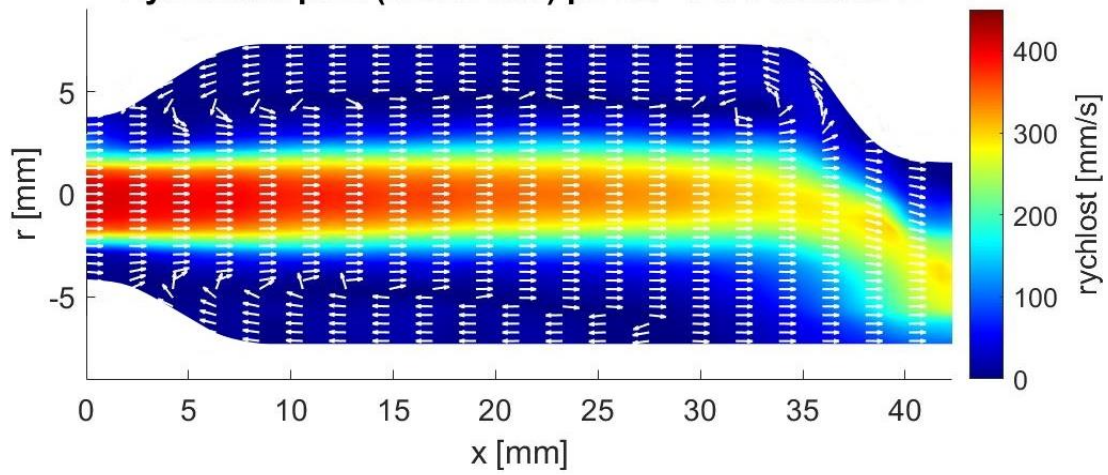
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu C



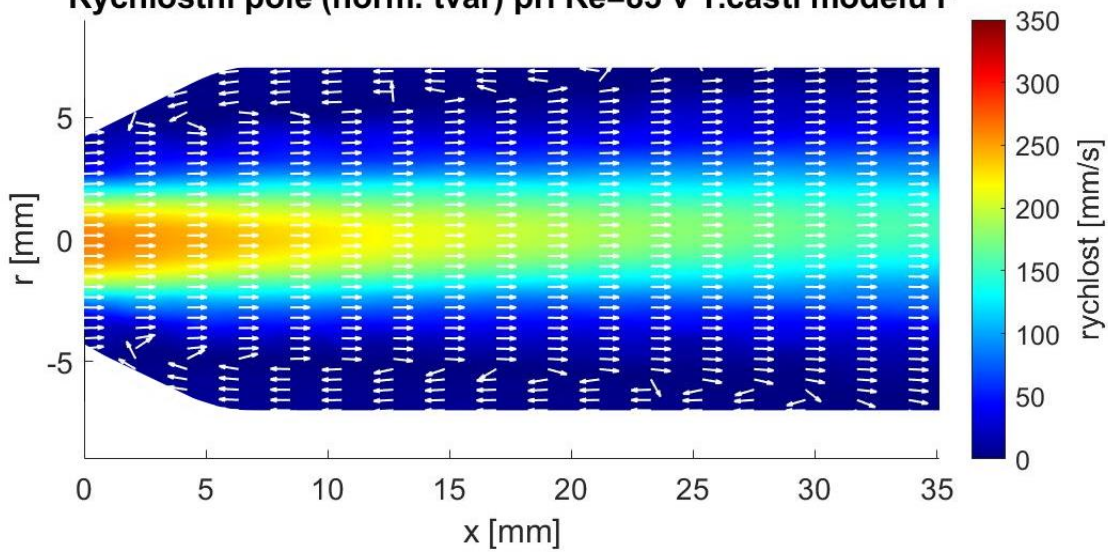
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v modelu E



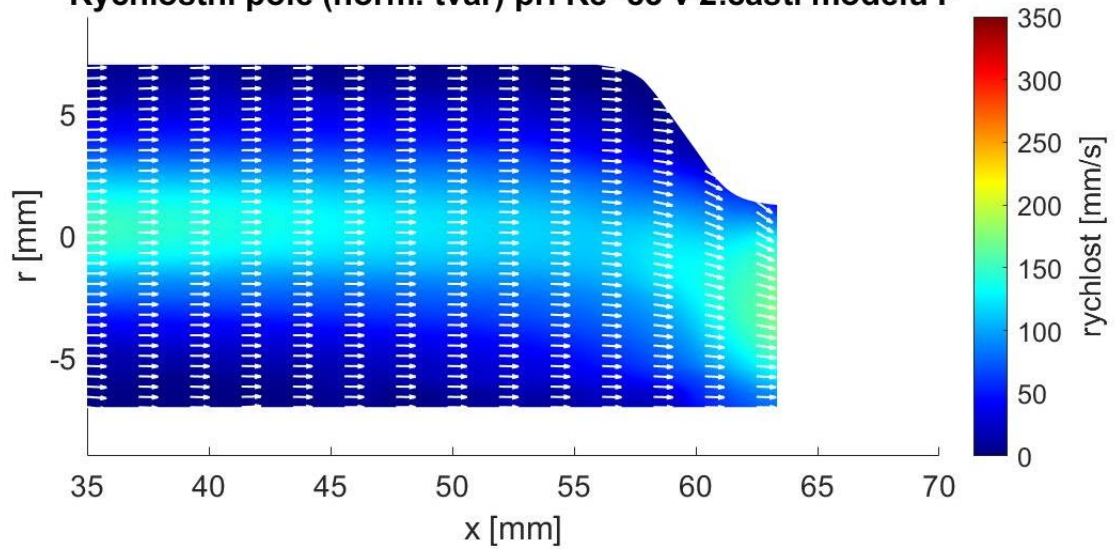
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v modelu E



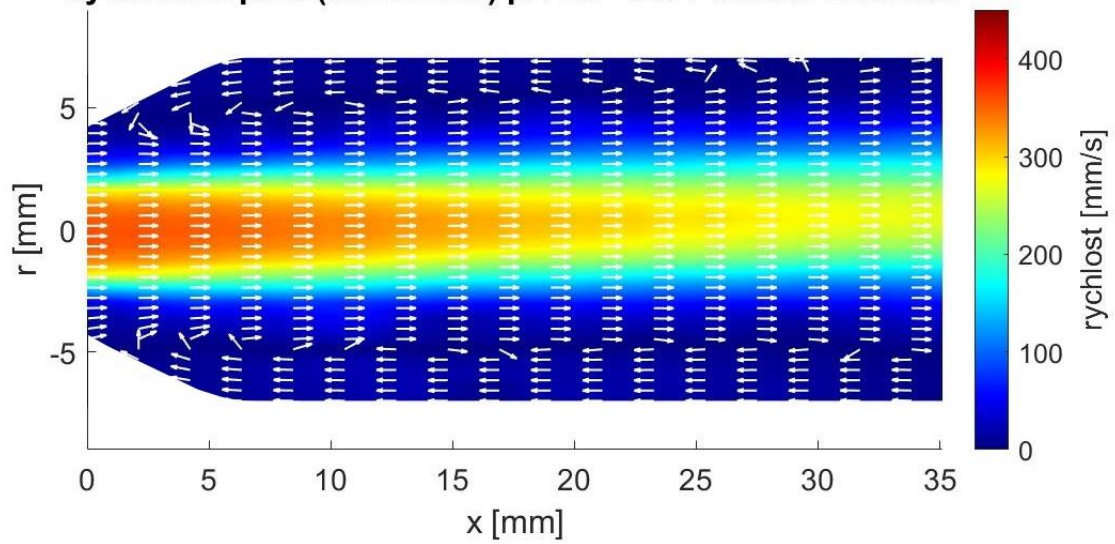
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 1.části modelu F



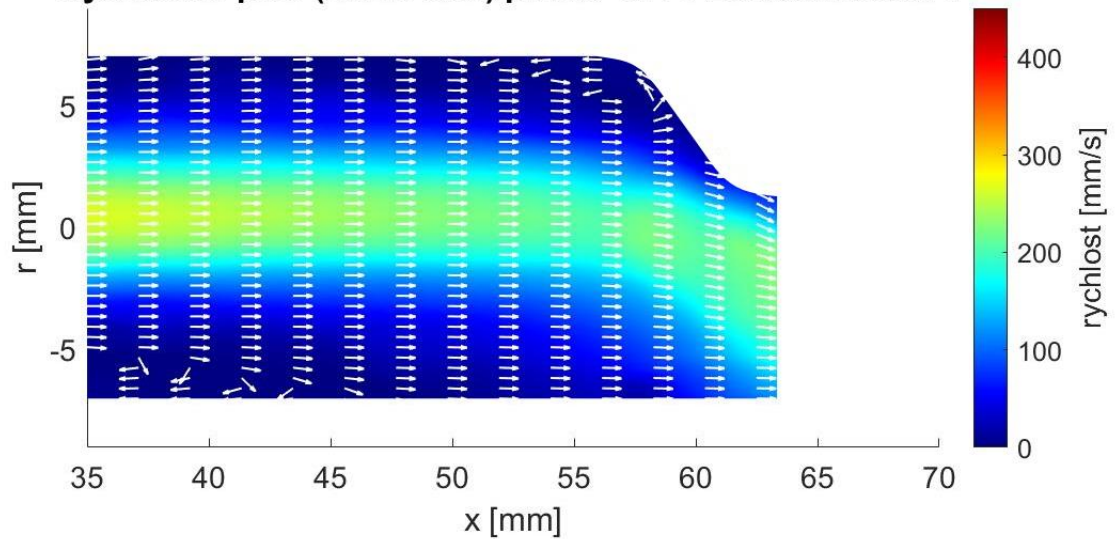
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu F



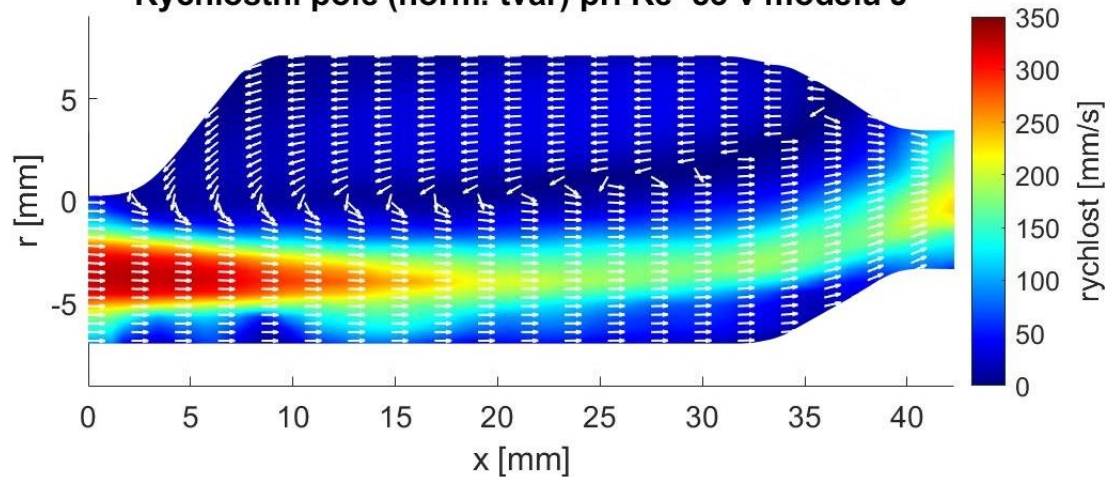
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu F



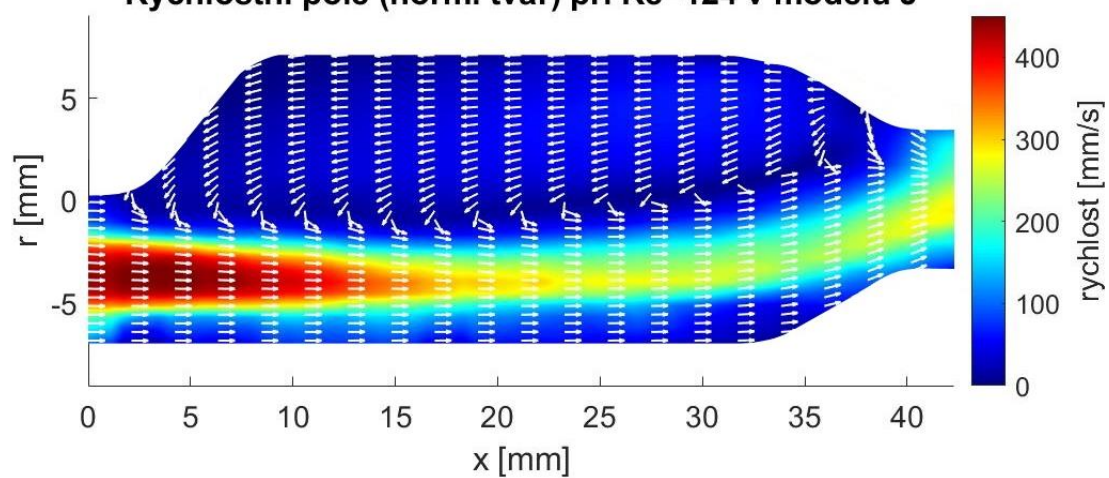
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu F



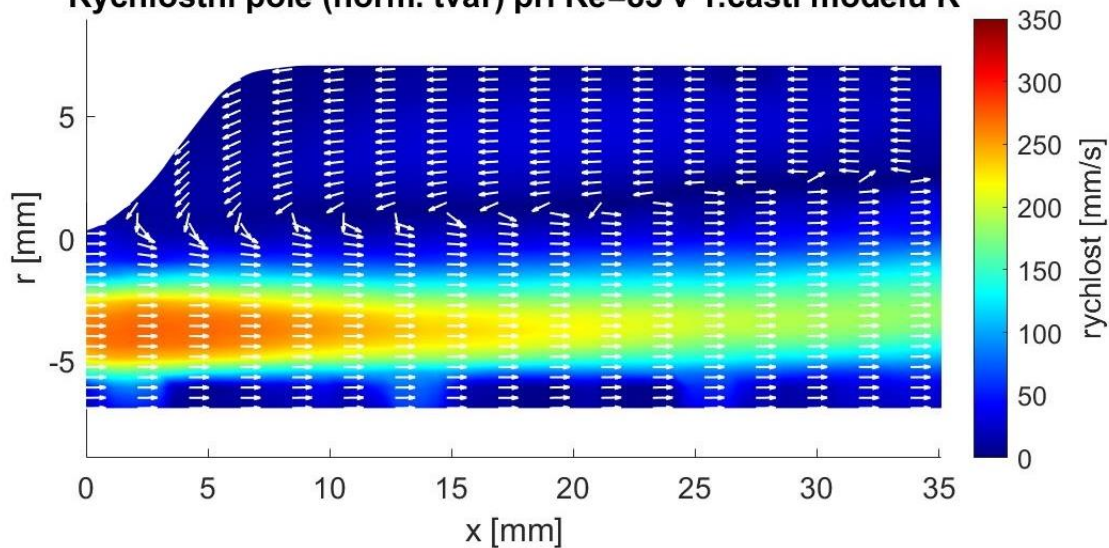
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v modelu J



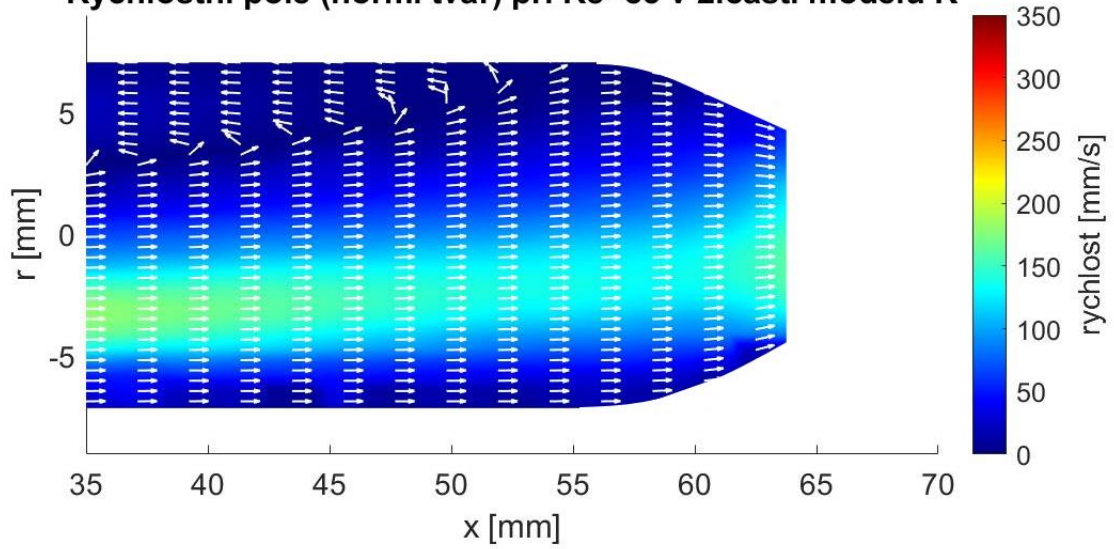
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v modelu J



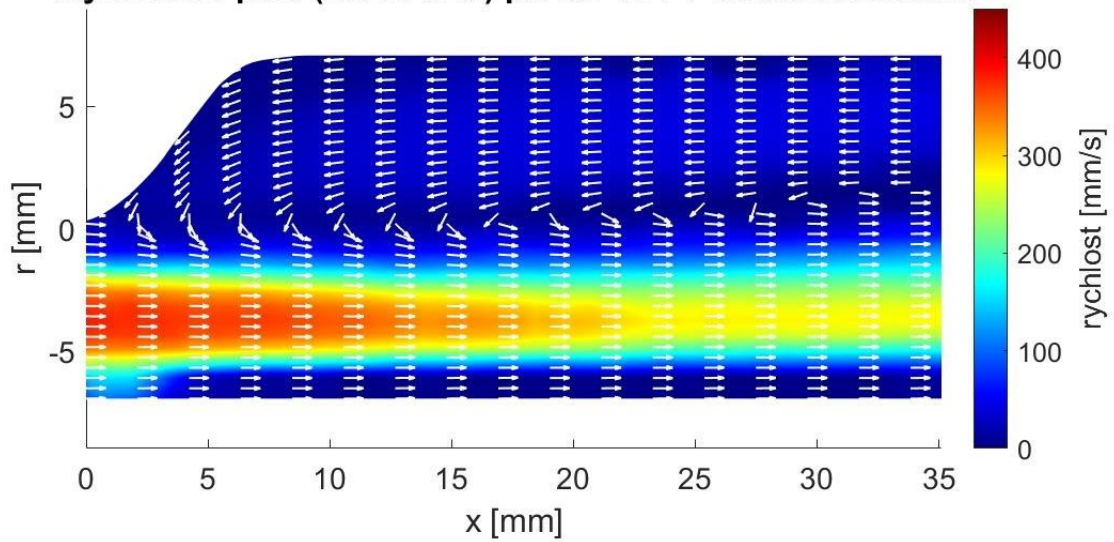
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 1.části modelu K



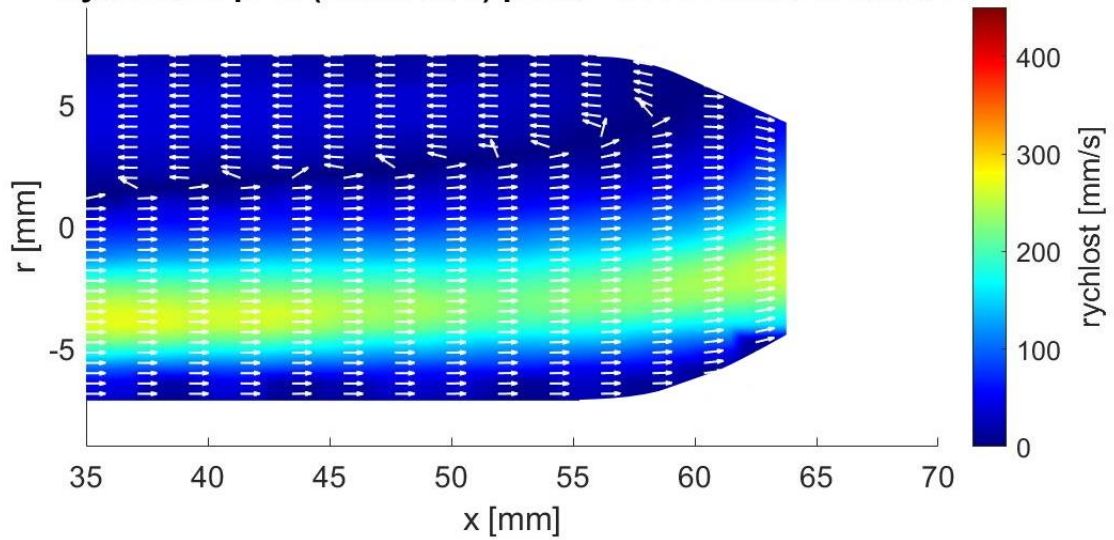
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu K



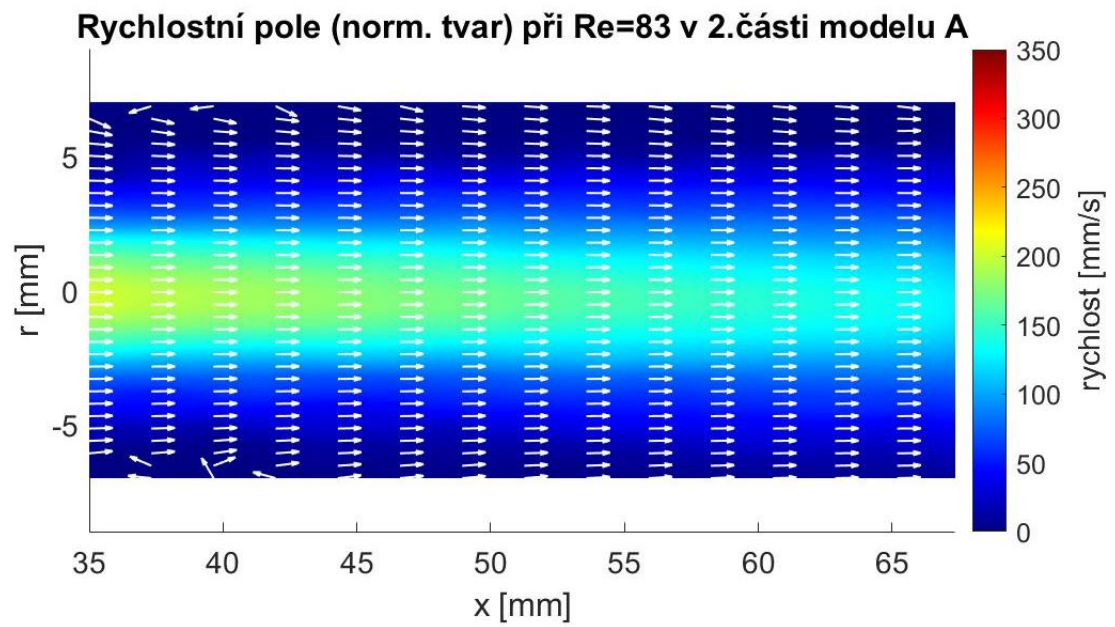
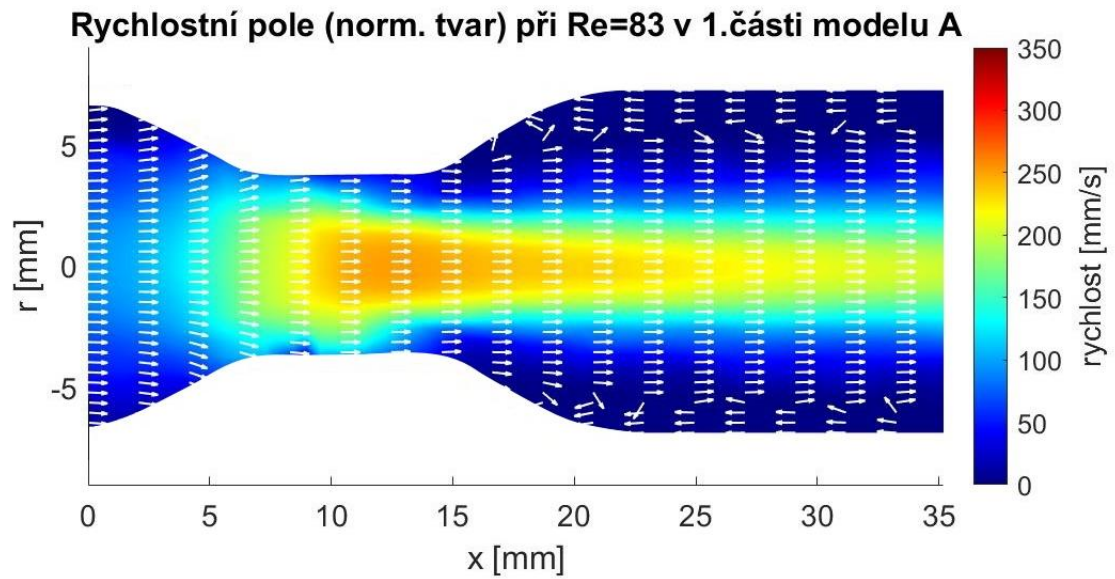
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu K



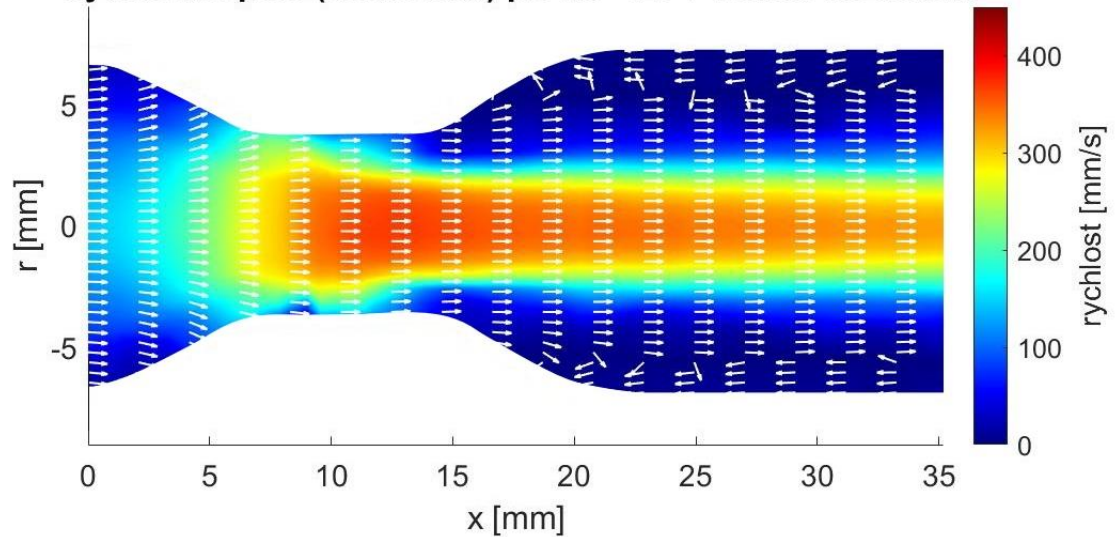
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu K



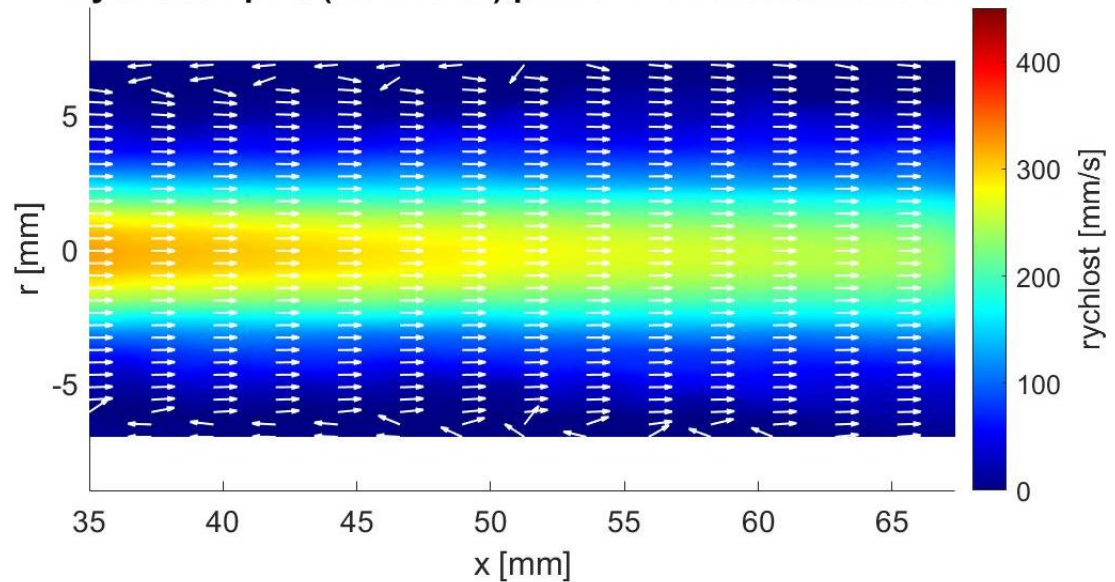
2.2 Snímáno frekvencí 1500 snímků/s



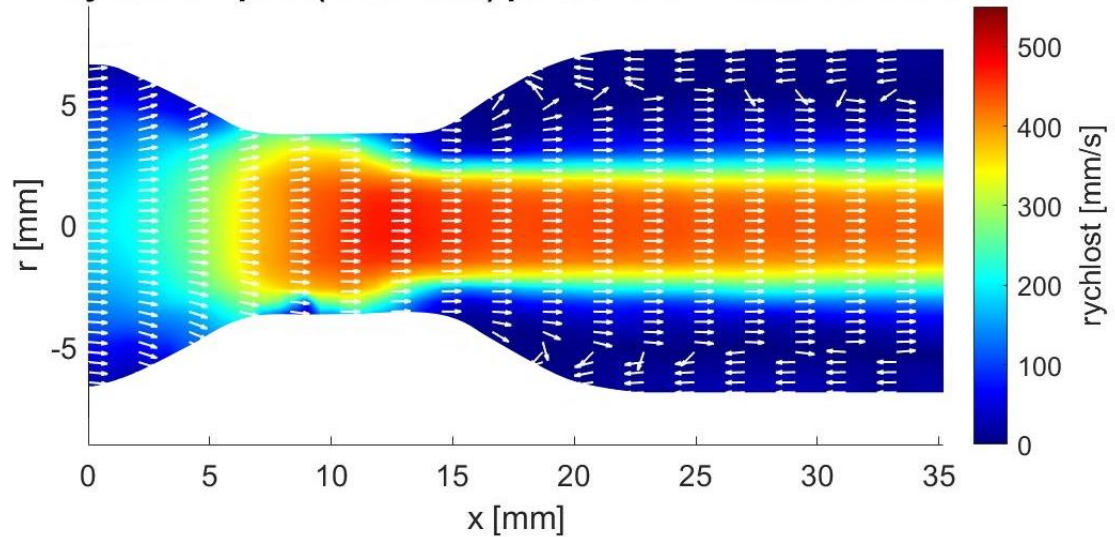
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu A



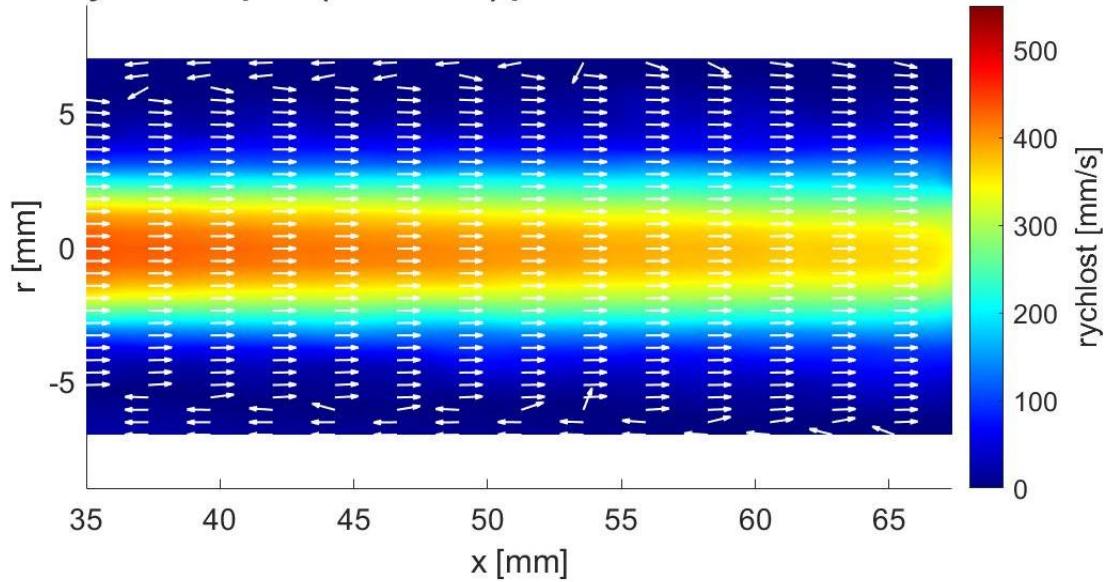
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu A



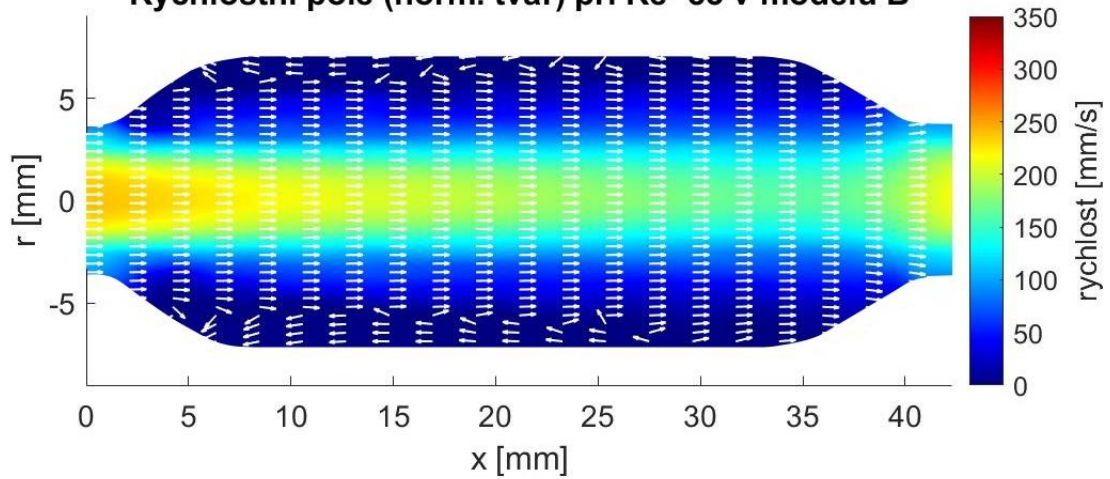
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 1.části modelu A



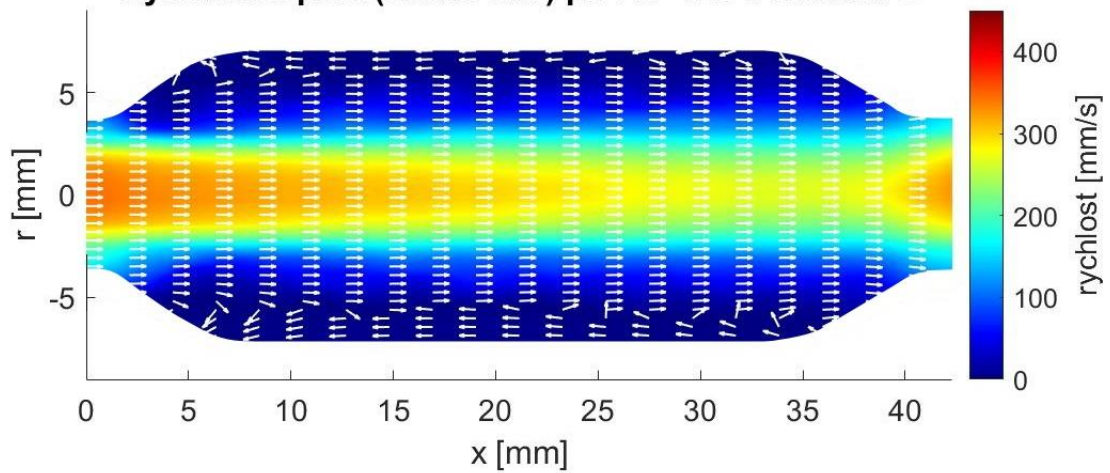
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 2.části modelu A



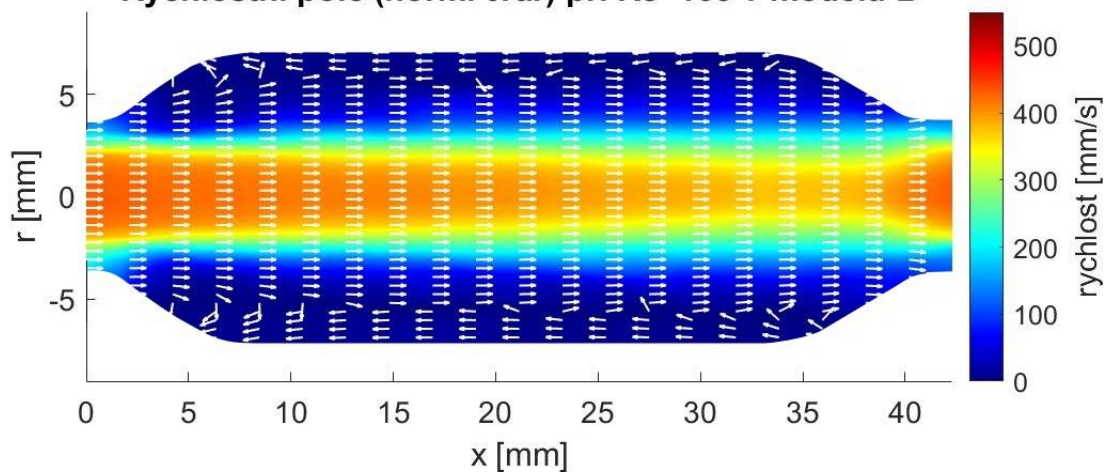
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v modelu B



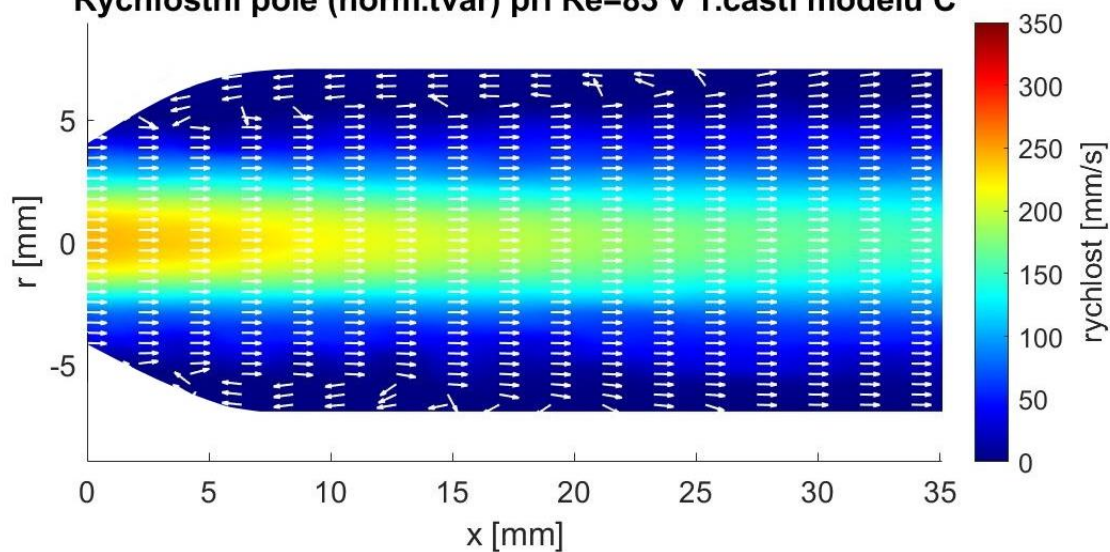
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v modelu B



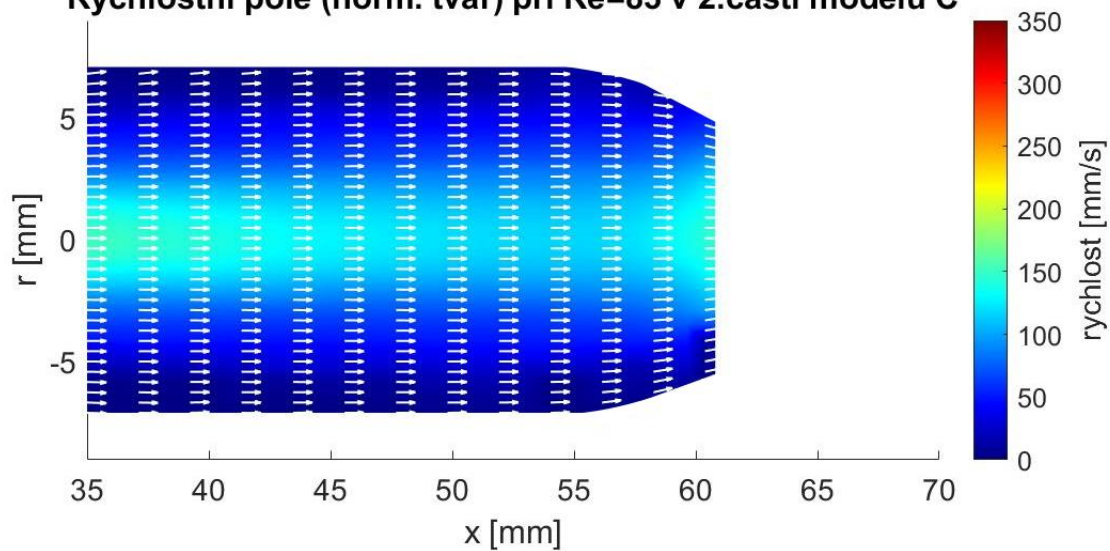
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v modelu B



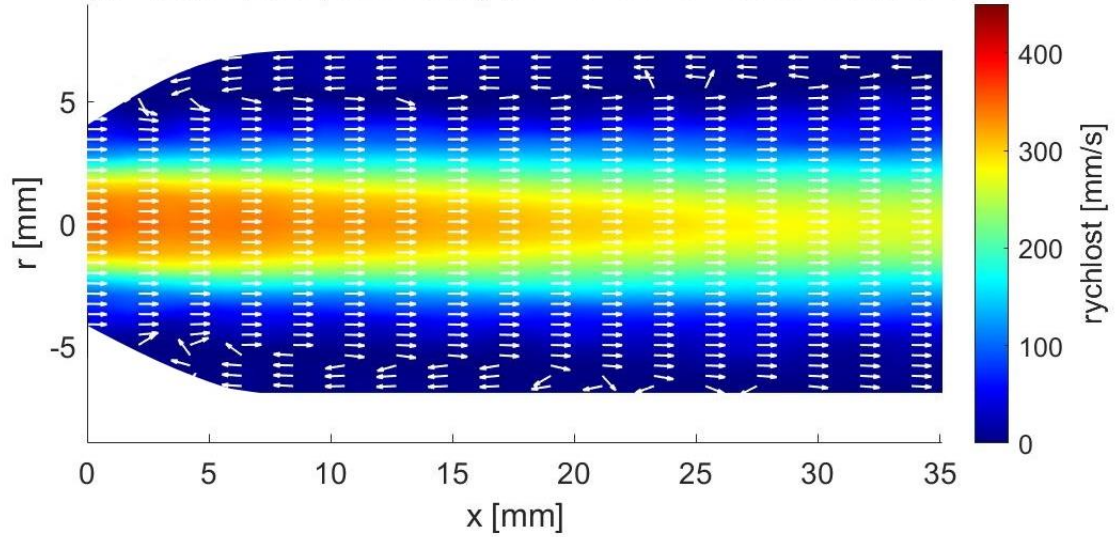
Rychlostní pole (norm.tvar) při $Re=83$ v 1.části modelu C



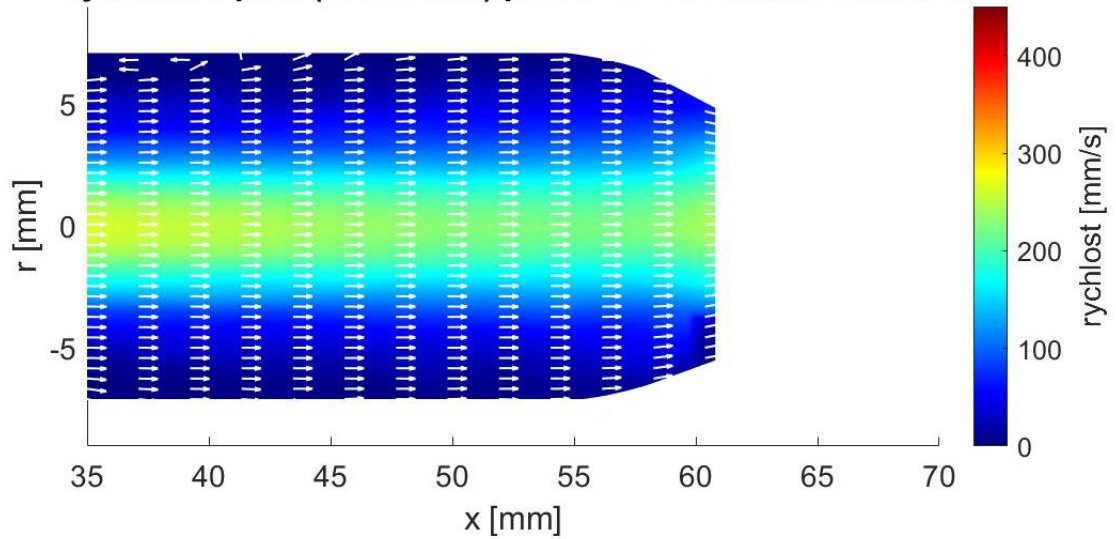
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu C



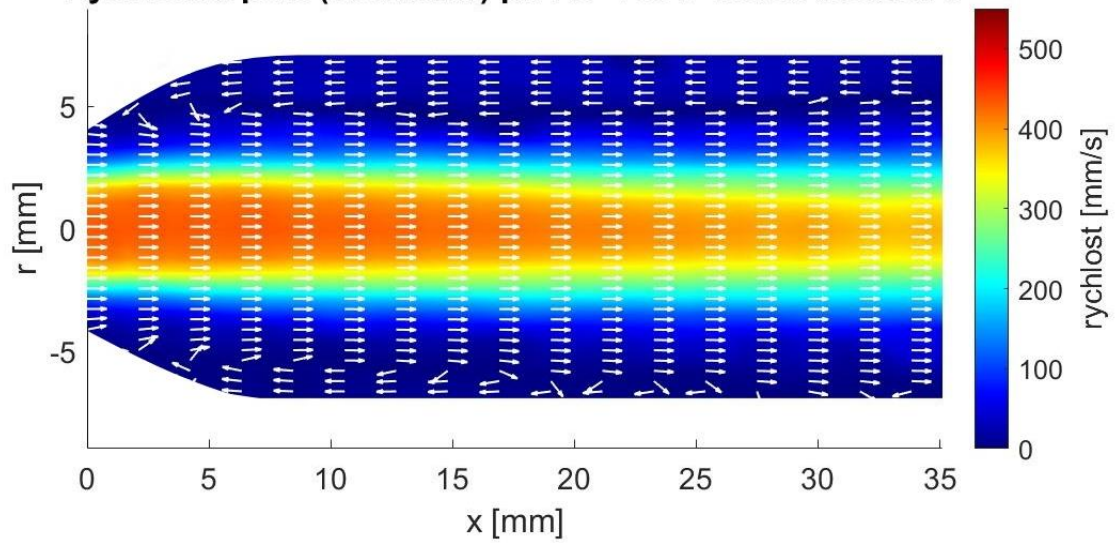
Rychlostní pole (norm.tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu C



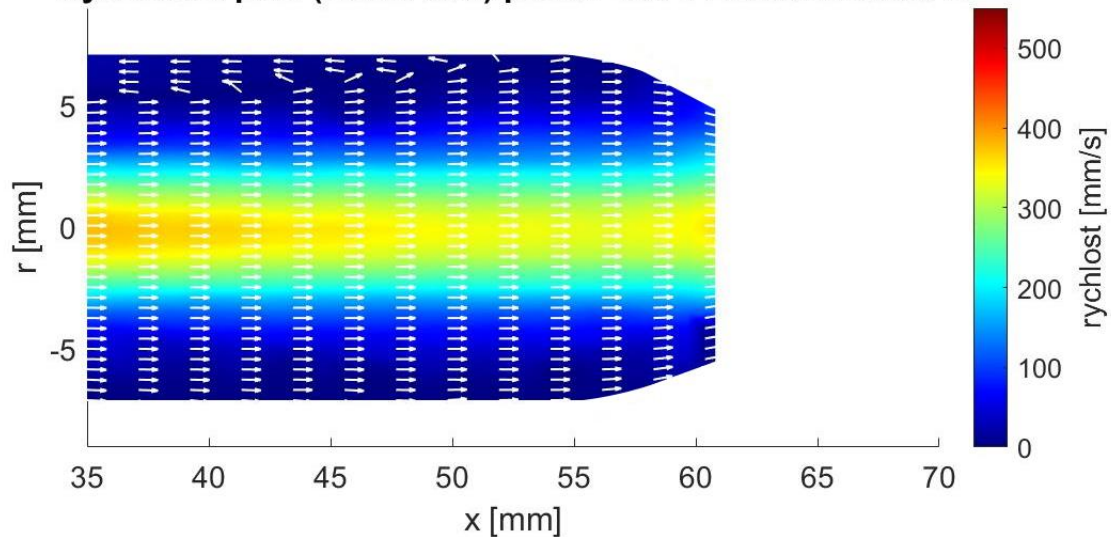
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu C



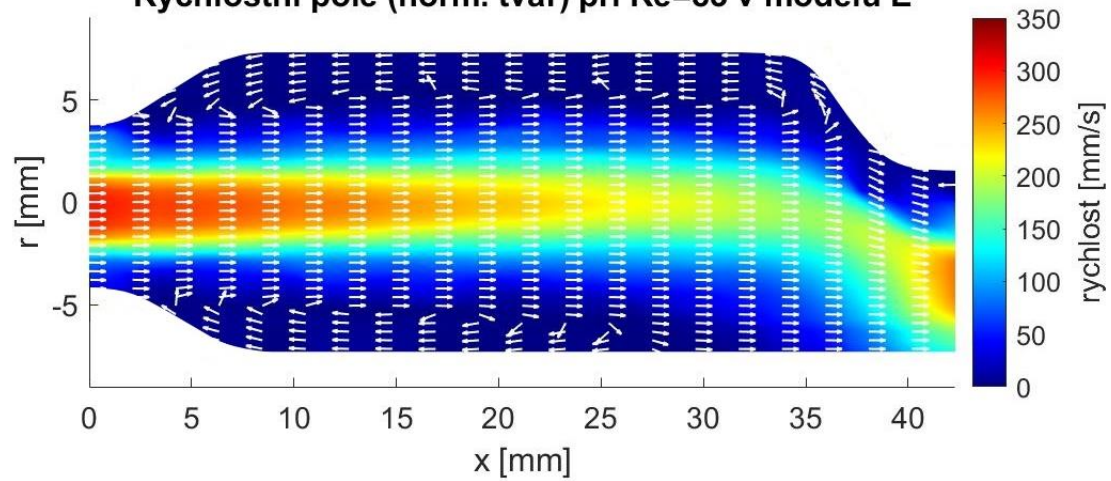
Rychlostní pole (norm.tvar) při $Re=165$ v 1.části modelu C



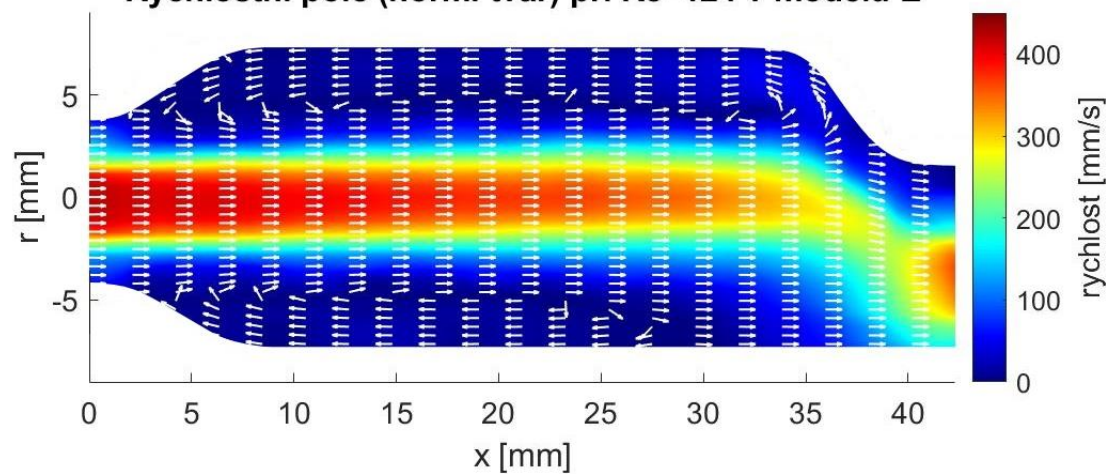
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 2.části modelu C



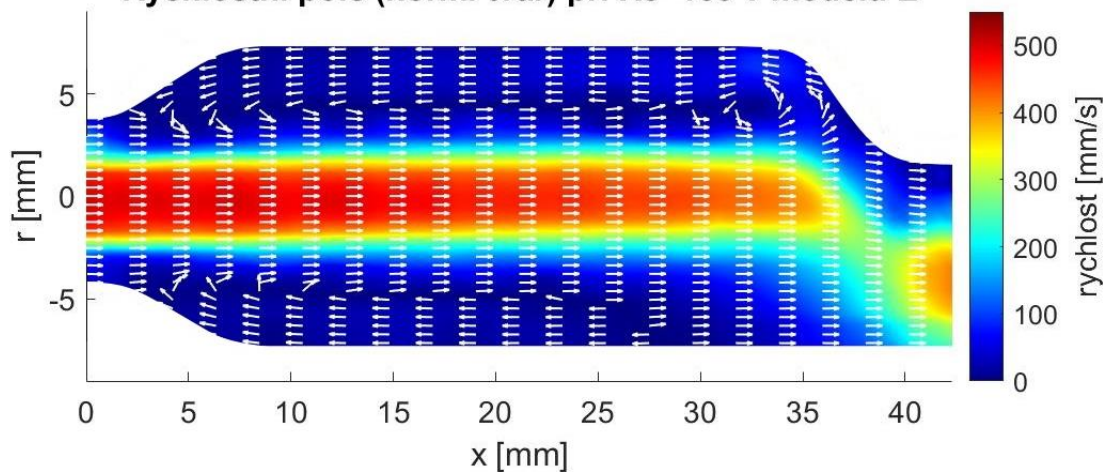
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v modelu E



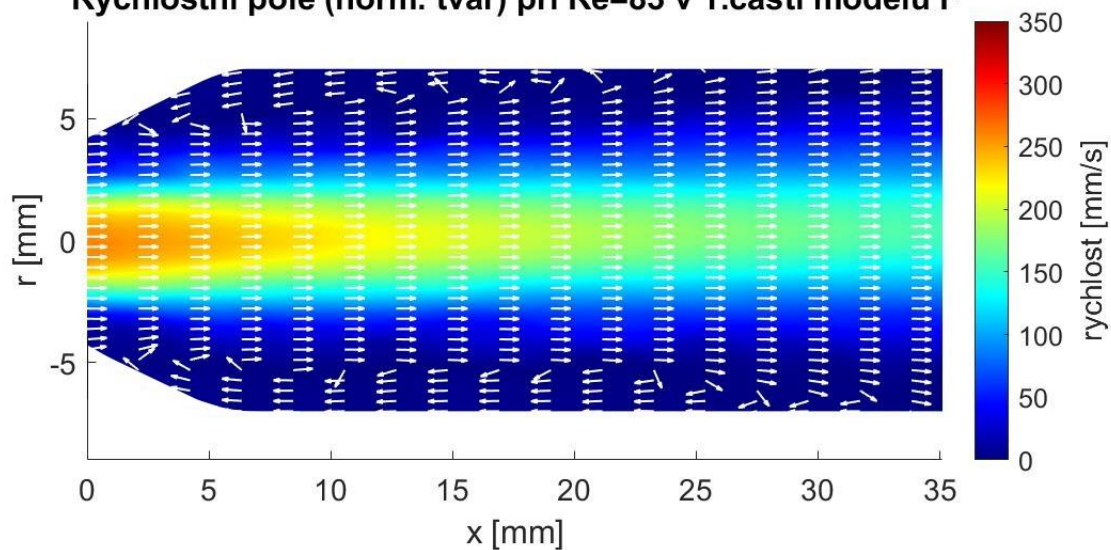
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v modelu E



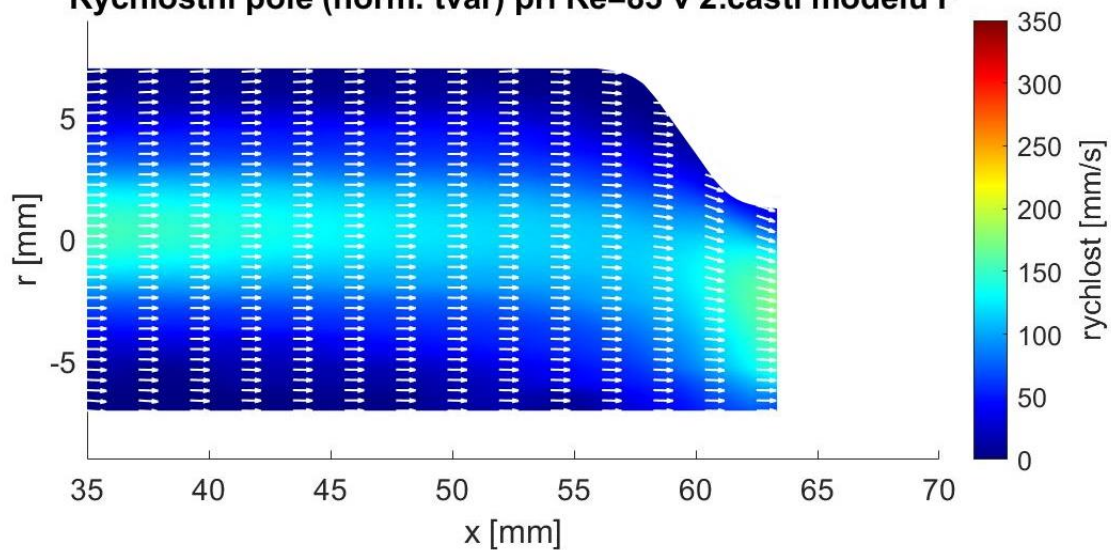
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v modelu E



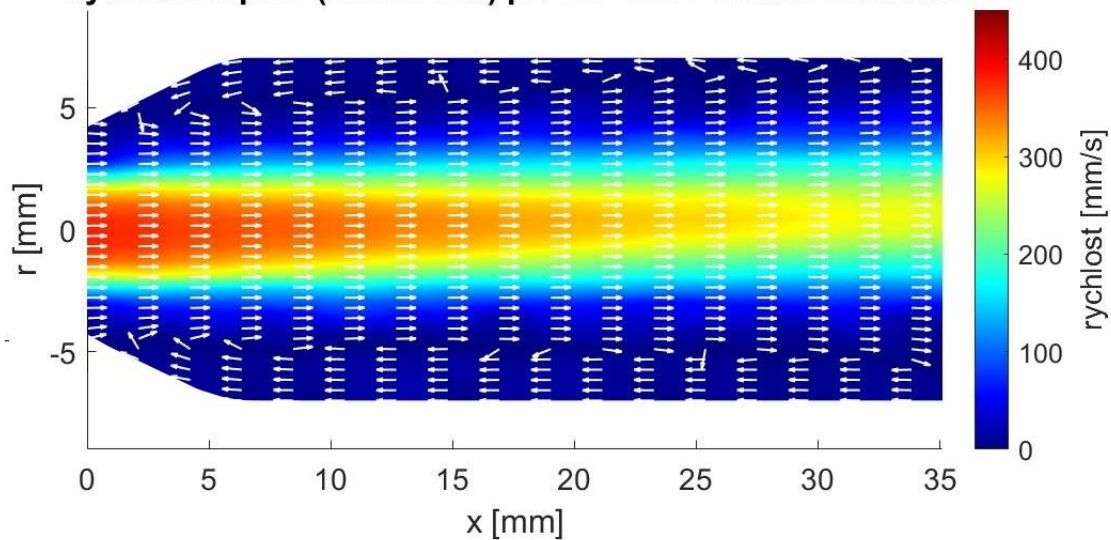
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 1.části modelu F



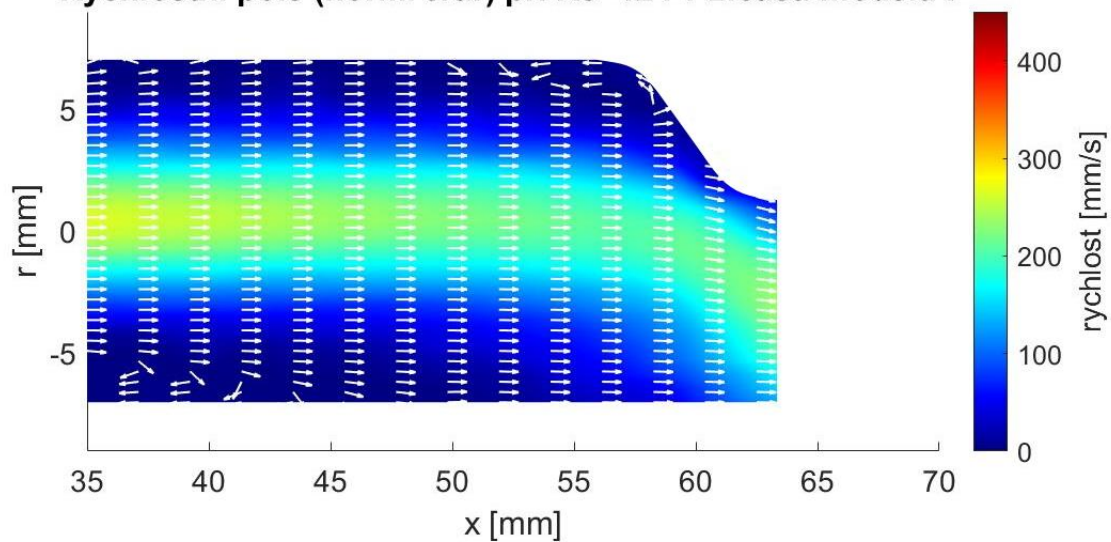
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu F



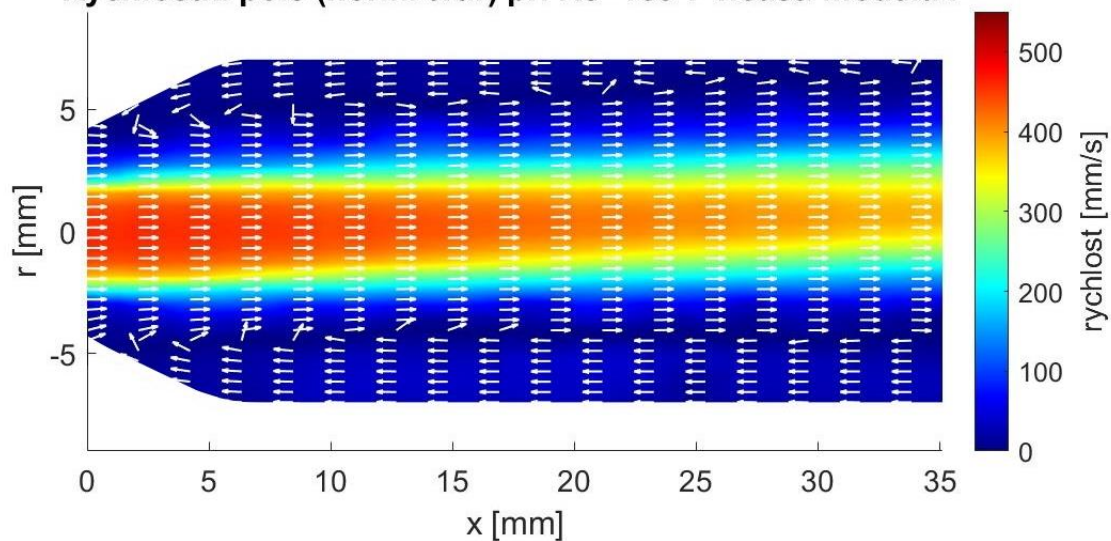
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu F



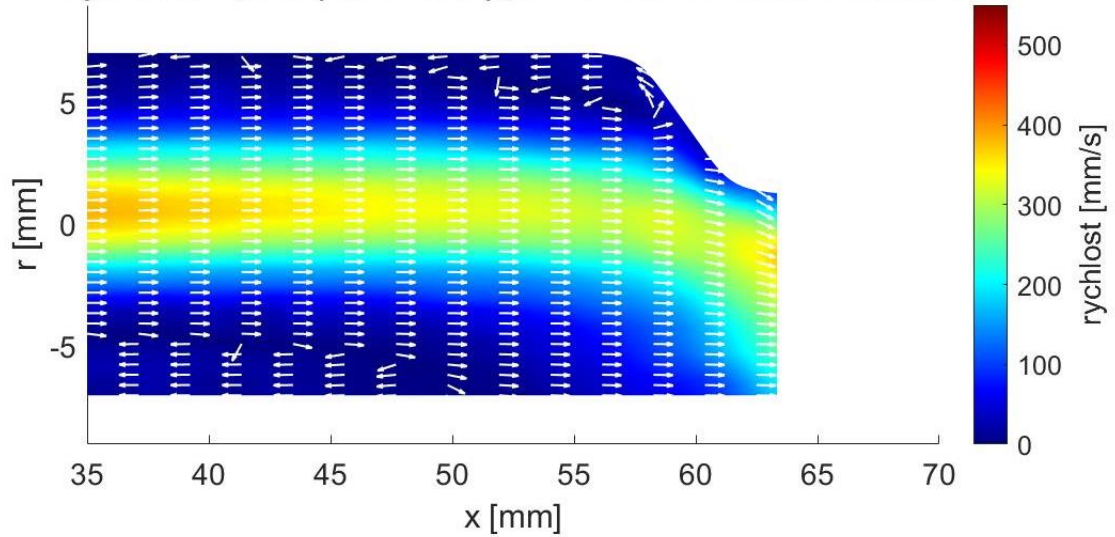
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu F



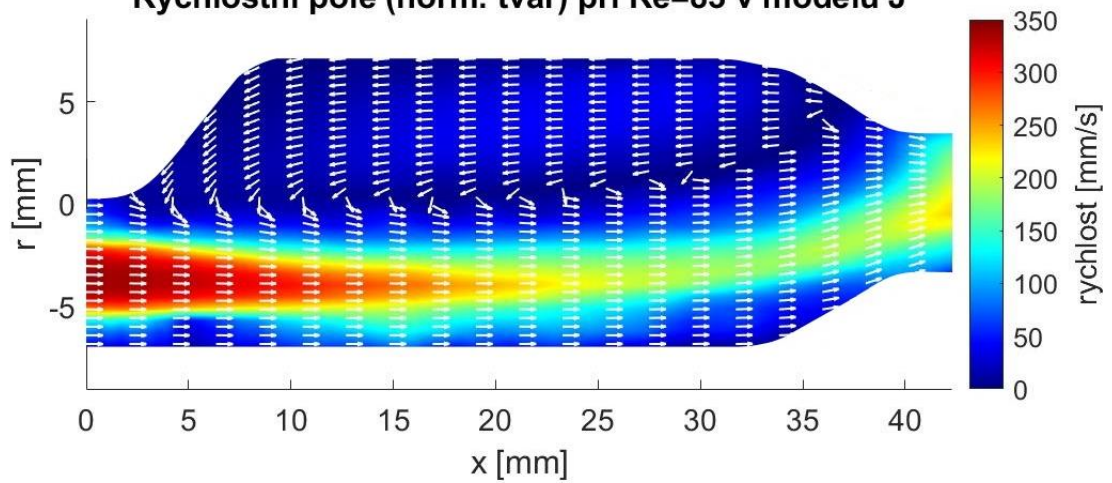
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 1.části modelu F



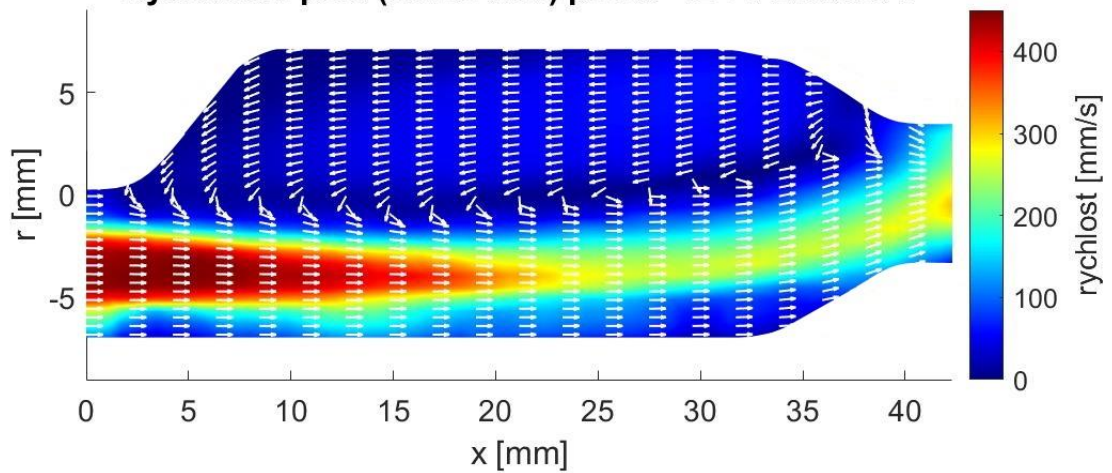
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 2.části modelu F



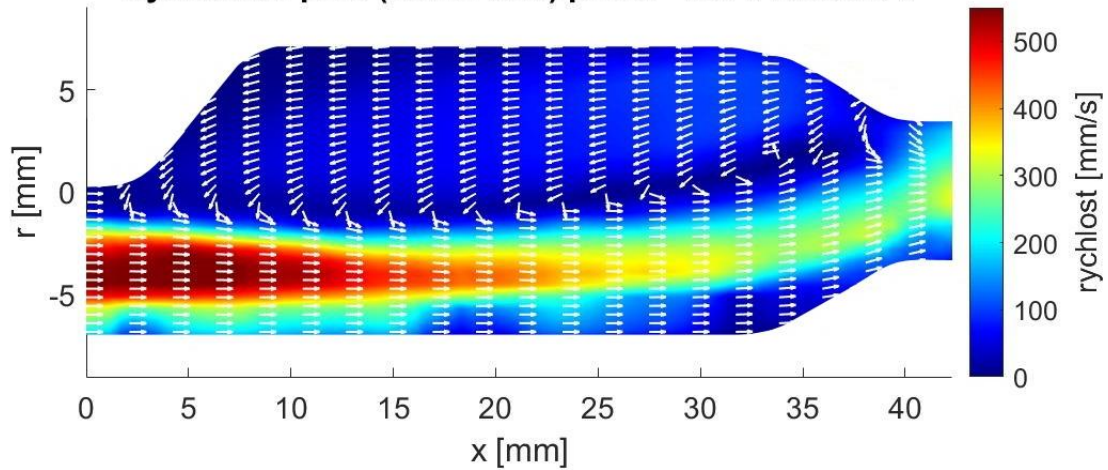
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v modelu J



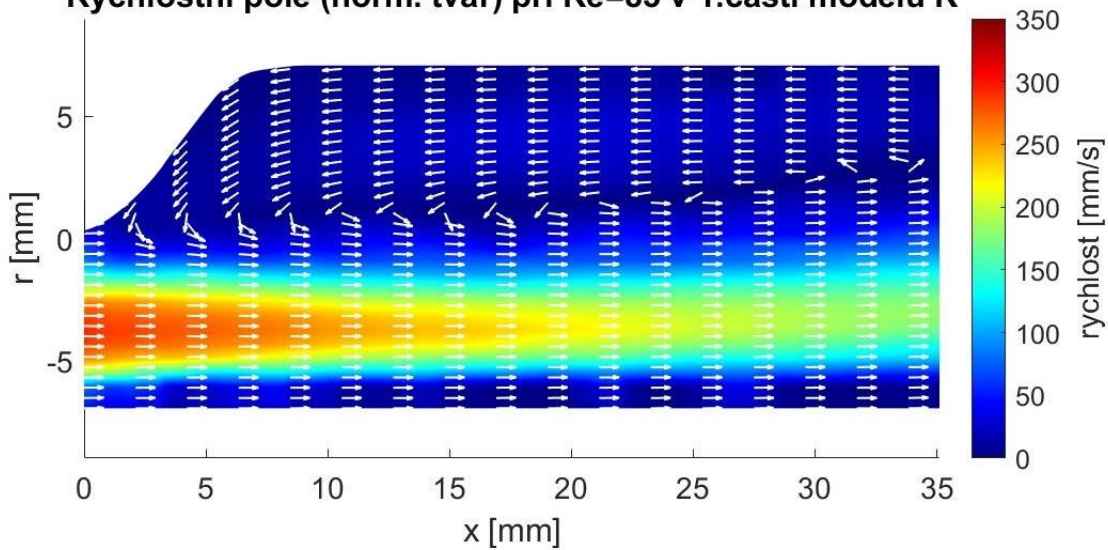
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v modelu J



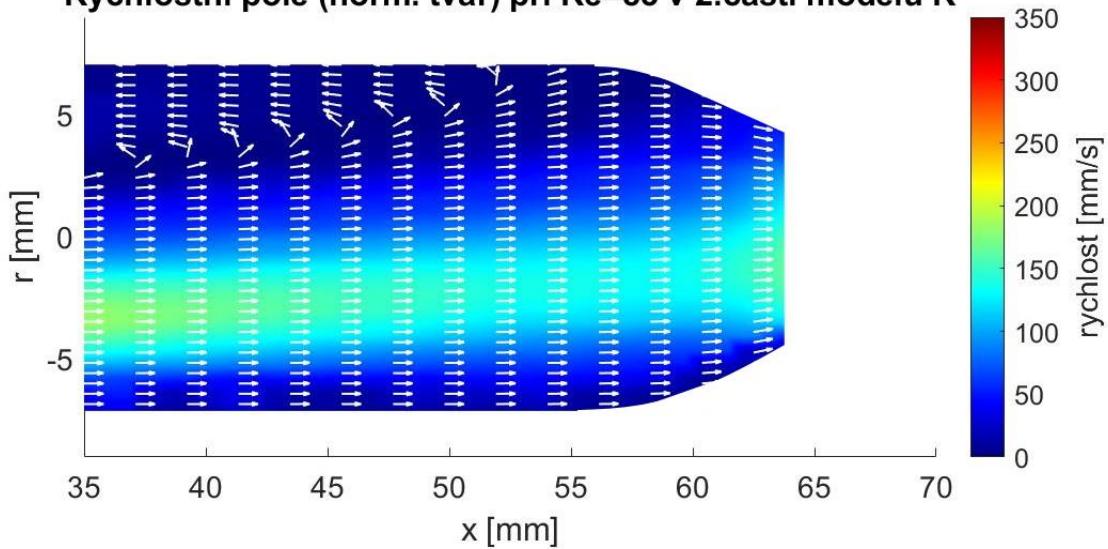
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v modelu J



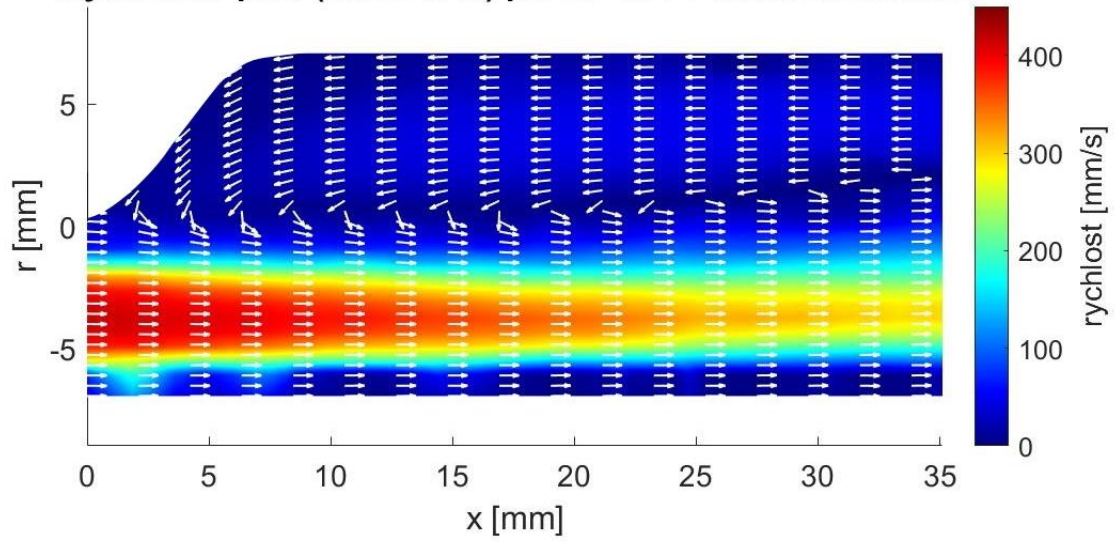
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 1.části modelu K



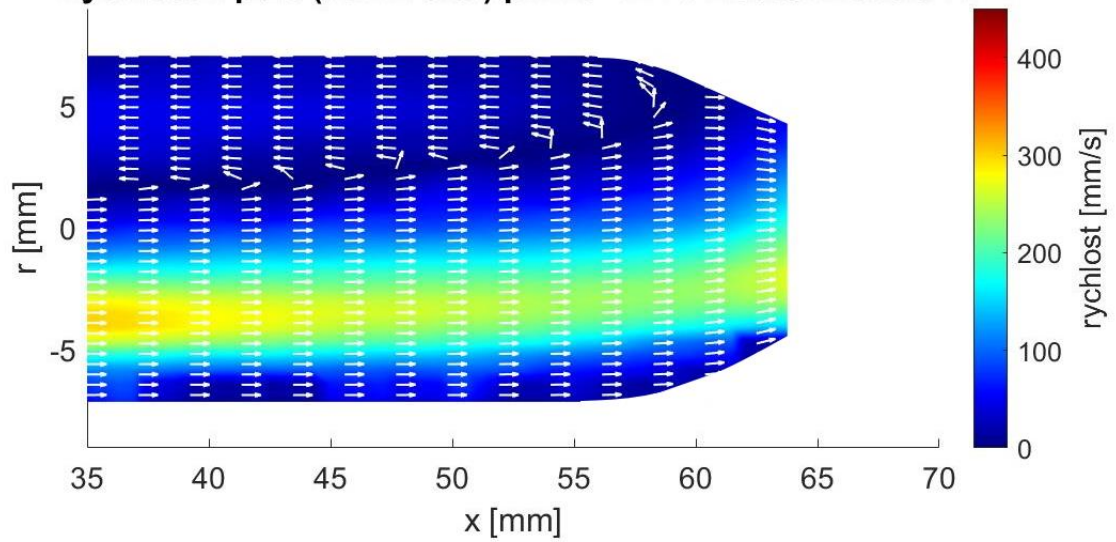
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=83$ v 2.části modelu K



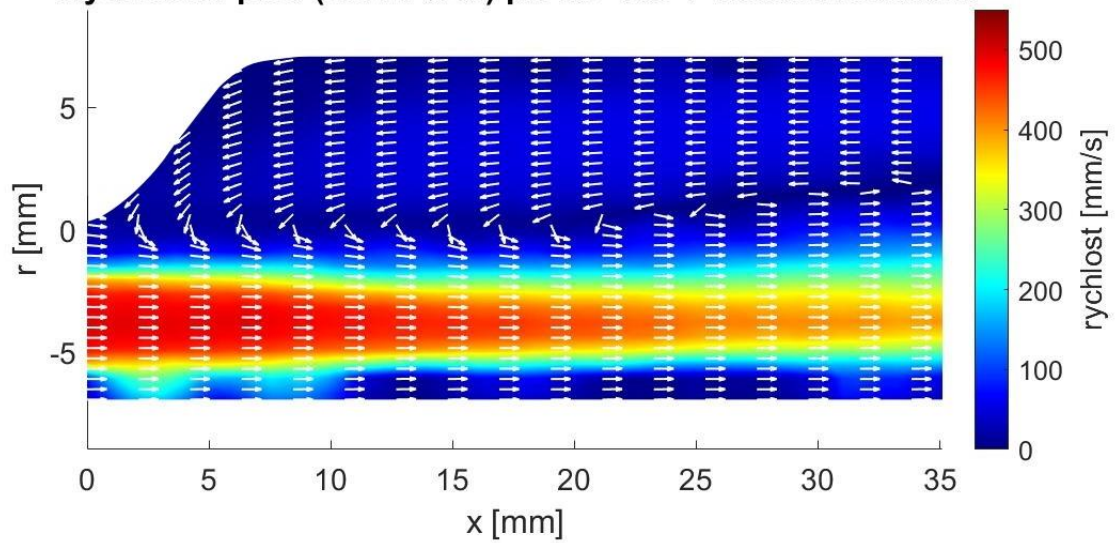
Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 1.části modelu K



Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=124$ v 2.části modelu K



Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 1.části modelu K



Rychlostní pole (norm. tvar) při $Re=165$ v 2.části modelu K

