



## 1.5 Klasifikacij brodskih pasivnih i aktivnih upravljačkih uređaja AKTIVNI UPRAVLJAČKI UREĐAJI

- HIDRODINAMIČKE SILE GENERIRAJU PRISILNIM GIBANJEM UZGONSKIH PLOHA KROZ VODU POMOĆU MOTORA
- VELIČINA HIDRODINAMIČKE SILE KONTROLIRA SE PROMJENOM REŽIMA RADA MOTORA
- POVEĆAVANJEM BRZINE BRODA EFIKASNOST IM SE SMANJUJE
  - GLAVNI PROPELER
  - POPREČNI PROPULZOR
  - OKRETNI (AZIMUTSKI) PROPULZOR
  - AKTIVNA KORMILA
  - VODOMLAZNI PROPULZOR

## PASIVNI UPRAVLJAČKI UREĐAJI

- HIDRODINAMIČKE SILE GENERIRAJU ZBOG RELATIVNOG GIBANJA UZGONSKIH PLOHA URONJENIH U VODU
- VELIČINA HIDRODINAMIČKE SILE KONTROLIRA SE PROMJENOM NAPADNOG KUTA UZGONSKE PLOHE
- POVEĆANJEM BRZINE BRODA EFIKASNOST IM SE POVEĆAVA
  - S POKRETNIM UZGONSKIM PLOHAMA
    - KORMILA
    - PERAJICE (ZA STABILIZACIJU VALJANJA)
  - S NEPOKRETNIM UZGONSKIM PLOHAMA
    - SKEG
    - KOBILICA
    - KRMENE PERAJE
    - SKROK
    - KLIN (FLAPS)