

Spis treści

Przedmowa	Str. 5
----------------------------	-----------

R o z d z i a ł I.

Demagnetyzacja (degaussing)

1. Wstęp	7
2. Okrętowe pole magnetyczne	12
3. Pole magnetyczne uzwojenia z prądem	26
4. Kompensacja stałego pola magnetycznego okrętu za pomocą uzwojeń ze stałym prądem elektrycznym	32
5. Kompensacja zmiennego pola magnetycznego okrętu za pomocą kursowych i szerokościowych uzwojeń	37
6. Demagnetyzacja według systemu uzwojeniowego	45
7. Demagnetyzacja metodą solenoidu (<i>deperming</i>)	50
8. Demagnetyzacja metodą nacierania (<i>wiping</i>)	52
9. Demagnetyzacja złożona	56
10. Sprawdzanie demagnetyzacji na stacjach magnetycznych	57

R o z d z i a ł II.

Dewiacja elektromagnetyczna

11. Oddziaływanie uzwojeń ze stałym prądem elektrycznym na kompas magnetyczny	62
12. Zjawiska dewiacji elektromagnetycznej	66
13. Dewiacja przy włączeniu stałych i szerokościowych uzwojeń demagnetyzacyjnych	70
14. Dewiacja przy włączeniu kursowych uzwojeń demagnetyzacyjnych	73
15. Ogólne równania magnetycznego pola okrętu	81
16. Równania Poissona jako szczególny przypadek ogólnych równań magnetycznego pola okrętu	86
17. Możliwość zastosowania równań Poissona w wypadku istnienia na stalowym okręcie potężnego prądu stałego	87

Rozdział III.

Kompensacja i określenie dewiacji elektromagnetycznej

	Str.
18. Zasady kompensacji dewiacji elektromagnetycznej	92
19. Kompensatory elektromagnetyczne	98
20. Kompensacja dewiacji elektromagnetycznej	117
21. Określenie pozostałej dewiacji elektromagnetycznej	124
22. Przykład kompensacji dewiacji elektromagnetycznej	136
23. Prace dewiacyjne przy metodach solenoidu i nacierania	139
24. Ogólne wnioski i wskazówki praktyczne dla kapitanów	145