

SPIS TREŚCI

	Str.
Wstęp	3
Rozdział I. JEDNOSTKI MIERZENIA ODLEGŁOŚCI I SZYBKOŚCI W ŻEGLUDZE MORSKIEJ	7
Rozdział II. LOG BURTOWY	9
1. Zasada pomiaru szybkości logiem burtowym	9
2. Pomiar szybkości logiem burtowym	11
Rozdział III. LOG RĘCZNY	14
3. Zasada pomiaru szybkości logiem ręcznym	14
4. Części składowe logu ręcznego	15
5. Klepsydra	17
6. Dokonywanie pomiaru	18
7. Błędy logu i ich usuwanie	19
8. Opieka nad logiem ręcznym	20
9. Uwagi końcowe	21
Rozdział IV. LOG MECHANICZNY	22
10. Zasada działania	22
11. Części składowe logu mechanicznego	22
12. Miejsce zamocowania licznika na statku oraz przekazywanie jego wskazań na powtarzacz	28
13. Wypuszczanie i wyciąganie logu	30
14. Odczyt i zapisywanie wskazań logu	31
15. Pomiar szybkości za pomocą logu mechanicznego	31
16. Obliczanie współczynnika korekcyjnego logu	33
17. Przechowywanie i konserwacja logu mechanicznego	36
18. Usterki w pracy logu mechanicznego i ich usuwanie	36
19. Niektóre popularniejsze modele logów patentowych Walkera	38
20. Logi patentowe „Askania”	49
21. Starsze modele logu mechanicznego	52
22. Uwagi końcowe	57
Rozdział V. LOG DENNY	60
Rozdział VI. LOGI MŁYNKOWO-ELEKTRYCZNE	64
23. Uwagi ogólne	64
24. Log Czernikiewa	66

	Str.
25. Log Forbsa	90
26. Log Sperry	190
27. Uwagi końcowe	106
Rozdział VII. LOGI CIŚNIENIOWO-ELEKTRYCZNE	107
28. Zasada działania	107
29. Budowa i części składowe	108
30. Instalacja elektryczna logu	112
31. Obsługa logu	114
32. Regulacja logu	116
33. Modele logu „SAL“	117
34. Log stewowy (Stevenlog)	137
35. Log umieszczony pod dnem (Bodenlog)	149
36. Starsze modele logów ciśnieniowych	150
Rozdział VIII. OBLICZANIE SZYBKOŚCI I PRZEBYTEJ DROGI	154
37. Określanie szybkości (drogi przebytej) według pozycji obserwowanej terestrycznej	154
38. Określanie szybkości (drogi przebytej) według dwóch obiektów na lądzie bez określania pozycji obserwowanej statku	156
39. Określanie szybkości na mili pomiarowej	157
40. Śruba okrętowa jako log	160
Uwagi końcowe	163

