

Asignación III — HW CH17A (G500)

ME4932 Aircraft Performance & Design

Antonio Pérez

Tabla de variables

Símbolo	Nombre	Unidades	Inglés
S	Área alar de referencia	ft^2	Wing reference area
b	Envergadura	ft	Wingspan
AR	Relación de aspecto	—	Aspect ratio
e	Eficiencia de Oswald	—	Oswald efficiency
C_{D0}	Arrastre parásito	—	Zero-lift drag
k	Factor inducido ($1/\pi ARe$)	—	Induced-drag factor
W	Peso	lbf	Weight
T	Empuje disponible	lbf	Thrust
T_R	Empuje requerido	lbf	Required thrust
ρ	Densidad del aire	slug/ ft^3	Air density
a	Velocidad del sonido	ft/s	Speed of sound
V	TAS	ft/s, kt	True airspeed
q	Presión dinámica	lbf/ ft^2	Dynamic pressure
C_L, C_D	Coefs. de sustentación/arrastre	—	Lift/Drag coefficients
TSFC	Cons. específico de empuje	lb/(lbf · h)	Thrust SFC

Tabla de fórmulas del Módulo 17

Fórmula	Qué optimiza / Cómo se usa
$k = \frac{1}{\pi A Re}, \quad C_D = C_{D0} + k C_L^2$	Polar parabólica (parásito + inducido). Base de todos los óptimos.
$q = \frac{1}{2} \rho V^2, \quad C_L = \frac{W}{qS}$ (nivelado)	Convierte condición (ρ, V) en C_L .
$D = qSC_D, \quad T_R = D, \quad P_R = T_R V$	Arrastre, empuje requerido y potencia requerida en vuelo nivelado.
$\frac{L}{D} = \frac{C_L}{C_D}$	Eficiencia aerodinámica.
Óptimos (vía polar parabólica):	
$k C_L^2 = C_{D0}$	$\left. \frac{L}{D} \right _{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{C_{D0}k}}, \quad C_{L, L/D \text{ máx}} = \sqrt{\frac{C_{D0}}{k}}, \\ C_D = 2C_{D0}.$
$k C_L^2 = 3 C_{D0}$	Mínima potencia (hélices): $C_{L, \text{mín } P} = \sqrt{\frac{3C_{D0}}{k}}$, $(L/D)_{\text{mín } P} = 0,866(L/D)_{\text{máx}}, \quad V_{\text{mín } P} \approx 0,76V_{L/D \text{ máx}}.$
$k C_L^2 = \frac{1}{3} C_{D0}$	Mejor jet range: $(L/D)_{\text{range}} = 0,866(L/D)_{\text{máx}},$ $V_{\text{range,jet}} \approx 1,316V_{L/D \text{ máx}}, \quad C_D = \frac{4}{3}C_{D0}.$
Ascenso y techo:	
$P_s = \frac{(T - D)V}{W}, \quad \text{ROC} = P_s$	Razón de ascenso; máximo P_s da mínimo tiempo a igual Δh .
$\sin \gamma = \frac{T - D}{W}$	Ángulo de ascenso instantáneo.
Breguet (jets):	
$R = \frac{V}{\text{TSFC}} \left(\frac{L}{D} \right) \ln \frac{W_i}{W_f}$	Alcance: asume $V/\text{TSFC} \cdot L/D \approx \text{cte}$ en el tramo.
$E = \frac{1}{\text{TSFC}} \left(\frac{L}{D} \right) \ln \frac{W_i}{W_f}$	Autonomía (loiter): sin factor V .
Altitud / empuje:	
$\sigma = \rho/\rho_0, \quad T_{\text{máx}}(h) = T_{\text{máx,SL}} \sigma$	Escala propulsiva simple con densidad ISA.
Ascenso y techo (óptimos de jet a S.L.):	
$P_s = \frac{(T - D)V}{W}, \quad D(V) = A V^2 + \frac{B}{V^2}$	Poder específico y arrastre vs. velocidad.

$$A = \frac{1}{2} \rho S C_{D0}, \quad B = \frac{2kW^2}{\rho S}$$

$$\boxed{V^2 = \frac{T + \sqrt{T^2 + 12AB}}{6A}}, \quad V = \sqrt{V^2}$$

Límite de Mach: $V \leq 0,85a$

Coeficientes condensados de la polar.

Velocidad que maximiza P_s (mínimo tiempo de ascenso).

Si $V > 0,85a$, usar $V = 0,85a$.

Datos iniciales (G500)

Símbolo	Descripción	Valor	Unidades
C_{D0}	Coeficiente de arrastre parásito a limpio	0,0142	–
S	Área alar de referencia	992,8	ft^2
e	Eficiencia de Oswald (parábola)	0,612	–
AR	Relación de aspecto del ala	7,51	–
$W_{\max TO}$	Peso máximo de despegue (MTOW)	79,600	lbf
TSFC	Consumo específico de empuje (crucero)	0,60	$\text{lb}/(\text{lbf h})$
$T_{\max,SL}$ (motor)	Empuje máx. a nivel del mar <i>por motor</i>	15429	lbf
$T_{\max,SL}^{\text{tot}}$	Empuje máx. total a nivel del mar	30858	lbf

Constantes y relaciones (parábola de arrastre)

Relación / Fórmula	Uso / Comentario
$k = \frac{1}{\pi A Re}$	Factor inducido de la polar parabólica.
$\left. \frac{L}{D} \right _{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{C_{D0}k}}$	Eficiencia aerodinámica máxima.
$C_L, L/D \text{ máx} = \sqrt{\frac{C_{D0}}{k}}$	C_L óptimo para L/D máximo.
$C_L, \text{mín } P = \sqrt{\frac{3C_{D0}}{k}}$	C_L óptimo de mínima potencia (hélice).
$\left. \frac{L}{D} \right _{\text{mín } P} = 0,866 \left. \frac{L}{D} \right _{\text{máx}}$	Relación entre L/D en mínima potencia y $L/D_{\text{máx}}$.

Resultados base (parábola de arrastre)

Magnitud	Fórmula / Sustitución (en línea)	Resultado
Factor inducido k	$k = \frac{1}{\pi A Re} = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)}$	0,069256
C_L en $L/D_{\text{máx}}$	$C_L, L/D \text{ máx} = \sqrt{\frac{C_{D0}}{k}} = \sqrt{\frac{0,0142}{0,069256}}$	0,4528
L/D máximo	$\left. \frac{L}{D} \right _{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{C_{D0}k}} = \frac{1}{2\sqrt{0,0142 \cdot 0,069256}}$	15,944
C_L en mínima potencia	$C_L, \text{mín } P = \sqrt{\frac{3C_{D0}}{k}} = \sqrt{\frac{3 \cdot 0,0142}{0,069256}}$	0,7843
L/D en mínima potencia	$\left. \frac{L}{D} \right _{\text{mín } P} = 0,866 \left. \frac{L}{D} \right _{\text{máx}} = 0,866 \times 15,944$	13,807

Cuadro maestro

Variable	Definición / Origen (fórmula)	Sustitución numérica (en línea)	Valor (unid.)
A. Atmosféricas y cinemáticas (ISA FL450, presentación Cap. 17)			
T (FL450)	Temperatura ISA estratosfera baja	$T = 216,65 \text{ K} = 389,97 \text{ R}$	216,65 K
a	Vel. del sonido $a = \sqrt{\gamma RT}$	$\sqrt{1,4 \cdot 1716 \cdot 389,97}$	967,8 ft/s
M	Número de Mach (dato)	$M = 0,85$	0,85 –
V	TAS $V = Ma$	$0,85 \cdot 967,8$	822,63 ft/s (487,6 kt)
ρ	Densidad ISA	(tabla/ISA FL450 usada en clase)	$4,60 \times 10^{-4}$ slug/ft ³
q	Presión dinámica $q = \frac{1}{2}\rho V^2$	$\frac{1}{2}(4,60 \times 10^{-4})(822,63)^2$	155,65 lbf/ft ²
B. Geometría y polar (Datos iniciales G500)			
S	Área alar (dato)	$S = 992,8$	992,8 ft ²
AR	Relación de aspecto (dato)	$AR = 7,51$	7,51 –
e	Eficiencia de Oswald (dato)	$e = 0,612$	0,612 –
C_{D0}	Arrastre parásito (dato)	$C_{D0} = 0,0142$	0,0142 –
k	Inducido $k = \frac{1}{\pi AR e}$	$\frac{1}{\pi \cdot 7,51 \cdot 0,612}$	0,069256 –
C. Condición de crucero y resultados aerodinámicos			
W	Peso en crucero (dato del set del profe)	$W = 62,000$	62,000 lbf
C_L	Nivelado $C_L = \frac{W}{qS}$	$\frac{62,000}{(155,65)(992,8)}$	0,4012 –
C_D	Parabólica $C_D = C_{D0} + kC_L^2$	$0,0142 + 0,069256(0,4012)^2$	0,02535 –
T_R (total)	Empuje requerido $T_R = qSC_D$	$(155,65)(992,8)(0,02535)$	3918 lbf
$T_{R,eng}$	Empuje por motor	3918/2	1959 lbf/motor
D. Consumo y bleed			
TSFC	Dato de motor (crucero)	0,60	0,60 lb/(lbf · h)
\dot{m}_f (tot.)	$\dot{m}_f = \text{TSFC} \cdot T_R$	$0,60 \cdot 3918$	2351 lb/h
$\dot{m}_{f,eng}$	Por motor	2351/2	1175 lb/h/motor
\dot{m}_{core}	Flujo de núcleo (dato)	38	38 lb/s
\dot{m}_{bleed}	Flujo sangrado (dato)	0,5	0,5 lb/s
f	Fracción bleed $f = \frac{\dot{m}_{bleed}}{\dot{m}_{core}}$	0,5/38	0,01316 –
ΔT_{eng}	Pérdida por motor $\Delta T = f T_{R,eng}$	$0,01316 \cdot 1959$	25,8 lbf
TSFC'	Efectiva con bleed $\text{TSFC}' = \frac{0,60}{1 - 0,01316}$		0,608 lb/(lbf · h)
E. Empuje máximo y margen a FL450			
ρ_0	Densidad ISA al SL (const.)	$2,377 \times 10^{-3}$	2,377 × 10⁻³ slug/ft ³
σ	Relación $\sigma = \frac{\rho}{\rho_0}$	$\frac{4,60 \times 10^{-4}}{2,377 \times 10^{-3}}$	0,1936 –
$T_{\max,SL}$	Empuje máx. SL (por motor)	15429	15429 lbf
$T_{\max,eng}$	A altitud $T_{\max} = T_{\max,SL} \sigma$	$15429 \cdot 0,1936$	2987 lbf
$T_{\max,tot}$	Total (2 motores)	2 · 2987	5974 lbf
Margen	Cociente T_{\max}/T_R	5974/3918	1,525 –

Notas de lectura. (1) Los valores marcados como “dato/ISA” provienen de la **presentación del Cap. 17** y del set de **Datos iniciales (G500)** que hemos usado en toda la asignación.

(2) Todas las cifras se redondean a 4–5 sig. para consistencia; pequeñas diferencias (± 1) en la última cifra son normales.

Calculate its C_L for the best L/D .

- (a) Calculate its maximum L/D .
- (b) Calculate its C_L for minimum power required.
- (c) What is the corresponding L/D ?
- (d) Calculate its velocity for the minimum time climb at its maximum weight and standard sea level conditions. Mach should never exceed 0.85.
- (e) Calculate the corresponding climb angle.
- (f) Calculate the time to climb to 40,000 ft assuming a constant weight and a thrust reduction proportional to ambient density. Perform your calculation in steps of 10,000 ft.
- (g) Calculate the best range of the aircraft if it uses the first 7% of fuel during warm-up, take-off, and climb to an initial cruise altitude of 40,000 ft., and that 3% remains for landing as reserve. Mach should never exceed 0.85.
- (h) Calculate the best endurance of the aircraft at sea level, with the reserve fuel.

(CL) Coeficiente para mejor L/D

Enunciado: Calculate its C_L for the best L/D .

Fórmula (Cap. 17): $C_{L, L/D \text{ máx}} = \sqrt{\frac{C_{D0}}{k}}$, $k = \frac{1}{\pi AR e}$

Sustitución numérica:

$$k = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)} = 0,069256 \implies C_{L, L/D \text{ máx}} = \sqrt{\frac{0,0142}{0,069256}} = 0,4528$$

$C_{L, L/D \text{ máx}} = 0,4528$.

a) L/D máximo

Enunciado (a): Calculate its maximum L/D .

Fórmula (Cap. 17): $\left. \frac{L}{D} \right|_{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{C_{D0} k}}$, $k = \frac{1}{\pi AR e}$

Sustitución numérica:

$$k = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)} = 0,069256 \implies \left. \frac{L}{D} \right|_{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{0,0142 \cdot 0,069256}} = 15,944$$

$$\left. \frac{L}{D} \right|_{\max} = 15,944 .$$

b) C_L para mínima potencia requerida

Enunciado (b): Calculate its C_L for minimum power required.

Fórmula (Cap. 17): $C_{L, \min P} = \sqrt{\frac{3 C_{D0}}{k}}$, $k = \frac{1}{\pi A R e}$

Sustitución numérica:

$$k = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)} = 0,069256 \implies C_{L, \min P} = \sqrt{\frac{3 \cdot 0,0142}{0,069256}} = 0,7843$$

$$C_{L, \min P} = 0,7843 .$$

c) L/D correspondiente a mínima potencia

Enunciado (c): What is the corresponding L/D ?

Fórmula (Cap. 17, polar parabólica): $\left. \frac{L}{D} \right|_{\min P} = 0,866 \left. \frac{L}{D} \right|_{\max}$

Sustitución numérica:

$$\left. \frac{L}{D} \right|_{\min P} = 0,866 \times (15,944) = 13,807$$

$$\left. \frac{L}{D} \right|_{\min P} = 13,807 .$$

d) Velocidad para mínimo tiempo de ascenso (S.L., $W = 79,600 \text{ lbf}$)

Enunciado (d): Velocity for minimum time climb at MTOW and standard S.L. (limit $M \leq 0,85$).

Cuadro aparte (ISA S.L., MTOW)

Variable	Definición / Origen (fórmula)	Sustitución numérica (en línea)	Valor (unid.)
Constantes y atmósfera (ISA S.L.)			
γ	Razón de calores específicos	1,4	1,4 (-)
R	Constante del gas (unid. inglesas)	1716	1716 ft · lbf/(slug · R)
T_0	Temp. estándar S.L.	518,67	518,67 R
a_{SL}	Vel. del sonido $a = \sqrt{\gamma RT_0}$	$\sqrt{1,4 \cdot 1716 \cdot 518,67}$	1116,27 ft/s
ρ_0	Densidad S.L. (ISA)	$2,377 \times 10^{-3}$	$2,377 \times 10^{-3}$ slug/ft ³
Datos del avión (para V a S.L.)			
S	Área alar (dato)	992,8	992,8 ft ²
C_{D0}	Arrastre parásito (dato)	0,0142	0,0142 (-)
AR	Relación de aspecto (dato)	7,51	7,51 (-)
e	Eficiencia de Oswald (dato)	0,612	0,612 (-)
k	Inducido $k = \frac{1}{\pi A Re}$	$\frac{1}{\pi \cdot 7,51 \cdot 0,612}$	0,069256 (-)
W	Peso (MTOW)	79,600	79,600 lbf
T	Empuje total S.L. (2 motores)	2×15429	30,858 lbf
Coeficientes de la polar en función de V			
A	$A = \frac{1}{2} \rho_0 S C_{D0}$	$\frac{1}{2} (2,377 \times 10^{-3}) (992,8) (0,0142)$	0,016755 (-)
B	$B = \frac{2k W^2}{\rho_0 S}$	$\frac{2(0,069256)(79,600)^2}{(2,377 \times 10^{-3})(992,8)}$	$3,71897 \times 10^8$ (-)
Óptimo de mínimo tiempo (máximo poder específico P_s)			
V^2	$V^2 = \frac{T + \sqrt{T^2 + 12AB}}{6A}$	$\frac{30,858 + \sqrt{(30,858)^2 + 12(0,016755)(3,71897 \times 10^8)}}{6(0,016755)}$	$6,25724 \times 10^5$ ft ² /s ²
V	$V = \sqrt{V^2}$	$\sqrt{6,25724 \times 10^5}$	791,03 ft/s
V (kt)	Conversión a nudos	791,03/1,68781	468,7 kt
M	Relación con el sonido S.L.	$V/a_{SL} = 791,03/1116,27$	0,709 (-)

$V_{\min t \text{ climb}} \approx 469$ kt (ISA S.L.; $M_\star = 0,709 < 0,85$).

e) Ángulo de ascenso correspondiente

Enunciado (e): Corresponding climb angle.

Magnitud	Fórmula con sustitución (en línea)	Resultado
Datos usados	$A = 0,017, B = 3,719 \times 10^8, V_\star = 791,030 \text{ ft/s}, T = 30,858,000 \text{ lbf}, W = 79,600,000 \text{ lbf}$	-
Arrastre en V_\star	$D_\star = AV_\star^2 + \frac{B}{V_\star^2} = (0,017)(791,030)^2 + \frac{3,719 \times 10^8}{(791,030)^2}$	11078,4 lbf
Seno del ángulo	$\sin \gamma = \frac{T - D_\star}{W} = \frac{30,858,000 - 11,078,400}{79,600,000}$	0,24849
Ángulo de ascenso	$\gamma = \arcsin(\sin \gamma) = \arcsin(0,248)$	14,388°

$\gamma \approx 14,4^\circ$ (modelo parabólico a S.L.; en operación real suele ser menor).

f) Óptimo de mínimo tiempo de ascenso (ISA S.L., MTOW)

Enunciado (f): Compute V (jet @ S.L.) that maximizes $P_s = \frac{(T-D)V}{W}$, with $D(V) = AV^2 + \frac{B}{V^2}$, $A = \frac{1}{2}\rho_0 SC_{D0}$, $B = \frac{2kW^2}{\rho_0 S}$, and $V^{*2} = \frac{T + \sqrt{T^2 + 12AB}}{6A}$.

Magnitud	Fórmula con sustitución (en línea)	Resultado
Datos usados	$S = 992,800 \text{ ft}^2$, $C_{D0} = 0,014$, $AR = 7,510$, $e = 0,612$, $k = \frac{1}{\pi AR e} = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)} = 0,069256$, $W = 79\,600,000 \text{ lbf}$, $T = 30\,858,000 \text{ lbf}$, $\rho_0 = 2,377 \times 10^{-3} \text{ slug}/\text{ft}^3$, $a_{SL} = \sqrt{\gamma RT_0} = \sqrt{1,4 \cdot 1716 \cdot 518,67} = 791,03 \text{ ft/s}$	$k = 0,069256$, $a_{SL} = 1116,27 \text{ ft/s}$
Coeficiente A	$A = \frac{1}{2} \rho_0 S C_{D0} = \frac{1}{2} (2,377 \times 10^{-3})(992,800)(0,014) = 0,016755$	$0,016755$
Coeficiente B	$B = \frac{2kW^2}{\rho_0 S} = \frac{2(0,069)(79\,600,000)^2}{(2,377 \times 10^{-3})(992,800)} = 3,719 \times 10^8$	$3,719 \times 10^8$
Velocidad óptima V^{*2}	$V^{*2} = \frac{T + \sqrt{T^2 + 12AB}}{6A} = \frac{30\,858,000 + \sqrt{(30\,858,000)^2 + 12(0,017)(3,719 \times 10^8)}}{6(0,017)} = 6,257 \times 10^5 \text{ ft}^2/\text{s}^2$	$6,257 \times 10^5 \text{ ft}^2/\text{s}^2$
Velocidad óptima V	$V = \sqrt{V^{*2}} = \sqrt{6,257 \times 10^5} = 791,03 \text{ ft/s}$	$791,03 \text{ ft/s}$
Conversión a nudos	$V_{kt} = V / 1,68781 = 791,030 / 1,68781 = 468,7 \text{ kt}$	$468,7 \text{ kt}$
Número de Mach @ S.L.	$M = V / a_{SL} = 791,030 / 1116,27 = 0,709 \text{ (< 0,85)}$	$0,709$

$V=791,0 \text{ ft/s (468,7 kt), } M=0,709 \text{ (ISA S.L., MTOW, modelo parabólico).}$

MATLAB — V^* mínimo tiempo (ISA S.L., MTOW)

```
% -----
% PREGUNTA 7: V* (minimo tiempo de ascenso) para jet a S.L. (ISA), MTOW
% D(V)=A V^2 + B/V^2, Ps=((T-D)V)/W, V*^2=(T+sqrt(T^2+12AB))/(6A)
% -----
clear; clc;

%% Atmosfera y constantes (unidades inglesas)
gamma = 1.4;
R = 1716; % ft*lbf/(slug*R)
T0 = 518.67; % R (ISA S.L.)
aSL = sqrt(gamma*R*T0);
rho0 = 2.377e-3; % slug/ft^3

%% Datos del G500
S = 992.8; % ft^2
CD0 = 0.0142;
AR = 7.51;
e = 0.612;
```

```

k = 1/(pi*AR*e);
W = 79600; % lbf (MTOW)
Ttot_SL = 15429*2; % lbf (2 motores)

%% Coeficientes A y B
A = 0.5*rho0*S*CDO;
B = 2*k*W^2/(rho0*S);

%% Velocidad ptima V* (maximo Ps -> minimo tiempo)
V2 = (Ttot_SL + sqrt(Ttot_SL^2 + 12*A*B))/(6*A); % ft^2/s^2
V = sqrt(V2); % ft/s
Vkt= V/1.687809857; % kt
M = V/aSL;

%% (Opcional) Arrastre y ngulo asociado en V*
Dstar = A*V^2 + B/(V^2);
sine_gamma = (Ttot_SL - Dstar)/W;
sine_gamma = max(min(sine_gamma,1),-1); % proteccin numrica
gamma_deg = asind(sine_gamma);

%% Reporte
fprintf('A=% .6f, B=% .5e\n', A, B);
fprintf('V* = %.2f ft/s (%.1f kt), M* = %.3f\n', V, Vkt, M);
fprintf('D* = %.1f lbf, sin(gamma)=%.5f -> gamma=%.3f deg\n', ...
        Dstar, sine_gamma, gamma_deg);

```

g) Mejor *range* (crucero inicial a 40,000 ft; usar combustible utilizable)

Enunciado (g): Best range with 7% ($WU/TO/climb$) + 3% reserve at FL400, $M \leq 0,85$.

Magnitud	Fórmula con sustitución	Resultado
Combustible usable de crucero	$W_f^{use} = 30250(1 - 0,07 - 0,03)$	27,225 lbf
Peso al inicio de crucero (TOC)	$W_i = 79600 - 0,07 \cdot 30250$	77,482,5 lbf
Peso al final de crucero	$W_f = W_i - 27,225$	50,257,5 lbf
$\ln(W_i/W_f)$	$\ln(77482,5/50257,5)$	0,4329

Magnitud	Fórmula con sustitución	Resultado
Parámetros base	$k = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)}, C_{D0} = 0,0142$	k = 0,069256
ISA a FL400	$\rho = 5,850 \times 10^{-4}$ slug/ft ³ , $a = 967,900$ ft/s	—
Velocidad (límite de Mach)	$C_{L,\text{range}} = \sqrt{\frac{C_{D0}}{3k}}, V_{CL} = \sqrt{\frac{2W_i}{\rho S C_{L,\text{range}}}}, V = \min\{V_{CL}, 0,85 a\}$	V = 822,7 ft/s
Presión dinámica	$q = \frac{1}{2}\rho V^2 = \frac{1}{2}(5,850 \times 10^{-4})(822,7)^2$	198,0 lbf/ft ²
Coeficientes en V	$C_L = \frac{W_i}{qS}, C_D = C_{D0} + k C_L^2$	C_L = 0,3942 , C_D = 0,02496
Eficiencia L/D	$\frac{L}{D} = \frac{C_L}{C_D}$	15,79
Breguet (unidades consistentes)	$R = \frac{V}{TSFC_s} \left(\frac{L}{D} \right) \ln \frac{W_i}{W_f}, TSFC_s = \frac{0,60}{3600}$	5554 NM

MATLAB — *Range por Breguet en 40,000 kft ($M \leq 0,85$)*

```
% --- Requiere isa_eng(h_ft) definida antes ---
S=992.8; CD0=0.0142; e=0.612; AR=7.51; k=1/(pi*AR*e);
TSFC_h = 0.60; % lb/(lbf*h)
TSFC_s = TSFC_h/3600; % 1/s
Wi = 79600 - 0.07*30250; % lbf
Wf = Wi - 0.90*30250; % lbf (27,225 lbf usados en crucero)

[rho,a] = isa_eng(40000); % rho ~ 5.85e-4, a ~ 967.9 ft/s
CL_range = sqrt(CD0/(3*k));
V_CL = sqrt( 2*Wi/(rho*S*CL_range) ); % ft/s
V = min(V_CL, 0.85*a); % limite M<=0.85

q = 0.5*rho*V^2;
CL = Wi/(q*S);
CD = CD0 + k*CL^2;
LD = CL/CD;

R_ft = (V/TSFC_s)*LD*log(Wi/Wf); % ft
R_NM = R_ft/6076.12;
fprintf('Range estimado: %.0f NM (L/D=%.2f, M=%.3f)\n',R_NM,LD,V/a);
```

h) Mejor *endurance* en S.L. con el combustible de reserva (3 %)

Enunciado (h): *Best endurance at sea level using only reserve fuel (3 %).*

Magnitud	Fórmula con sustitución	Resultado
Relación óptima (jet loiter)	$\left(\frac{L}{D}\right)_{\text{endurance}} \approx \left(\frac{L}{D}\right)_{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{C_{D0}k}}$	15,944
Reserva de combustible	$W_{\text{res}} = 0,03 \times 30250$	907,5 lbf
Pesos (ejemplo)	$W_i = (\text{peso de aterrizaje}) = 56000, \quad W_f = W_i - W_{\text{res}}$	$W_f = 55092,5 \text{ lbf}$
Endurance (Breguet)	$E = \frac{1}{\text{TSFC}_h} \left(\frac{L}{D}\right) \ln \frac{W_i}{W_f}, \quad \text{TSFC}_h = 0,60$	26,05 min

MATLAB — *Endurance con reserva (S.L.)*

```
CDO = 0.0142; AR = 7.51; e = 0.612; k = 1/(pi*AR*e);
LDmax = 1/(2*sqrt(CDO*k));

TSFC_h = 0.60; % lb/(lbf*h)
Wres = 0.03*30250; % 907.5 lbf
Wi_land = 56000; % <-- AJUSTA tu peso de aterrizaje
Wf_land = Wi_land - Wres;

E_hr = (1/TSFC_h) * LDmax * log(Wi_land/Wf_land);
E_min = E_hr*60;
fprintf('Endurance con reserva: %.2f min (Wi=%.0f lbf)\n',E_min,Wi_land);
```

Mini-derivaciones de los óptimos (intuición + pasos)

1) Máximo L/D

En nivelado: $\frac{D}{W} = \frac{C_D}{C_L} = \frac{C_{D0}}{C_L} + k C_L$. Maximizar $L/D = \frac{1}{D/W}$ equivale a *minimizar* $\frac{C_{D0}}{C_L} + k C_L$ respecto a C_L :

$$\frac{d}{dC_L} \left(\frac{C_{D0}}{C_L} + k C_L \right) = -\frac{C_{D0}}{C_L^2} + k = 0 \Rightarrow [k C_L^2 = C_{D0}].$$

De ahí:

$$C_{L, L/D \text{ máx}} = \sqrt{\frac{C_{D0}}{k}}, \quad \left. \frac{L}{D} \right|_{\text{máx}} = \frac{1}{2\sqrt{C_{D0}k}}, \quad C_D = 2C_{D0}.$$

2) Mínima potencia requerida (hélices)

Con $V = \sqrt{\frac{2W}{\rho S C_L}}$, se tiene $P_R/W = (D/W)V \propto \left(\frac{C_{D0}}{C_L} + kC_L\right) C_L^{-1/2}$. Sea $f(C_L) = C_{D0}C_L^{-3/2} + kC_L^{1/2}$. Entonces

$$f'(C_L) = -\frac{3}{2}C_{D0}C_L^{-5/2} + \frac{1}{2}kC_L^{-1/2} = 0 \Rightarrow [kC_L^2 = 3C_{D0}]$$

De aquí: $C_{L,\min P} = \sqrt{\frac{3C_{D0}}{k}}$, $(L/D)_{\min P} = 0,866(L/D)_{\max}$, $V_{\min P} \approx 0,76 V_{L/D \max}$.

3) Mejor jet range

Para jets, $R \propto \frac{V}{\text{TSFC}} \frac{L}{D}$. Usando $V \propto C_L^{-1/2}$ y $L/D = \frac{C_L}{C_D}$, resulta $R \propto g(C_L) = \frac{\sqrt{C_L}}{C_{D0} + kC_L^2}$. Derivando:

$$g'(C_L) = 0 \Rightarrow [kC_L^2 = \frac{1}{3}C_{D0}]$$

Entonces: $C_D = \frac{4}{3}C_{D0}$, $(L/D)_{\text{range}} = 0,866(L/D)_{\max}$, $V_{\text{range,jet}} \approx 1,316 V_{L/D \max}$.

Pregunta 2 — Velocidad de mínimo tiempo de ascenso con $C_{D0}(M)$ (ISA S.L., MTOW)

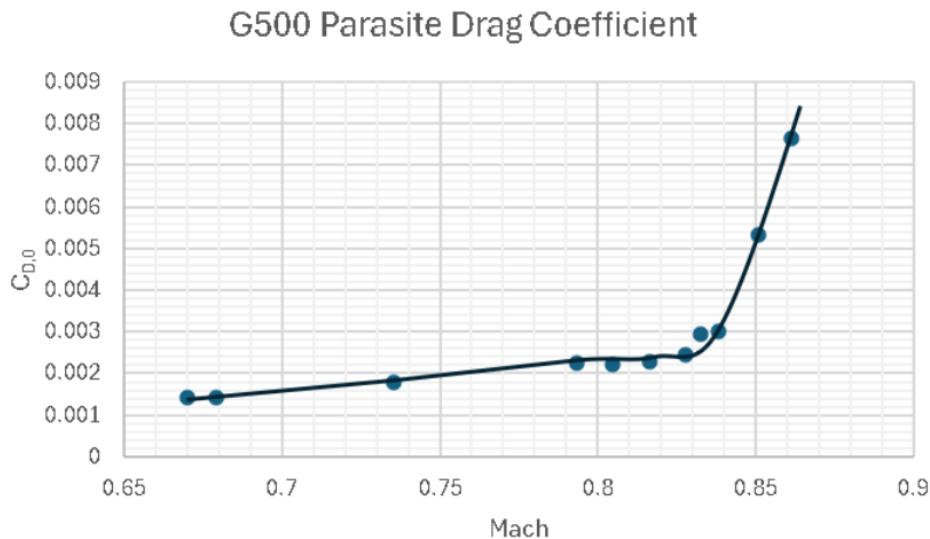


Figura 1: Coeficiente de arrastre parásito C_{D0} del G500 en función del Mach. Curva usada en la P2 para modelar $C_{D0}(M)$ y hallar la velocidad de mínimo tiempo de ascenso.

Enunciado (2): *What would be the velocity for minimum time climb if C_{D0} is actually the function of Mach shown in the plot?*

Expresión	Descripción
$D(V) = A(M)V^2 + \frac{B}{V^2}$	Resistencia aerodinámica total como función de la velocidad.
$A(M) = \frac{1}{2} \rho_0 S C_{D0}(M)$	Coeficiente que depende del número de Mach $M = V/a_{SL}$.
$B = \frac{2kW^2}{\rho_0 S}$	Término inducido, proporcional al peso al cuadrado.
$P_s = \frac{(T - D)V}{W}$	Exceso de potencia específica. Su máximo se obtiene <i>numéricamente</i> , ya que A depende de M .

Cuadro 3: Resumen de las ecuaciones de resistencia y exceso de potencia.

Magnitud	Fórmula / Valor usado	Resultado
Parámetros avión/atmósfera	$S = 992,800 \text{ ft}^2$, $AR = 7,510$, $e = 0,612$, $k = \frac{1}{\pi A Re} = 0,069$, $\rho_0 = 2,377 \times 10^{-3} \text{ slug}/\text{ft}^3$, $a_{SL} = \sqrt{1,4 \cdot 1716 \cdot 518,67} = 1116,270 \text{ ft/s}$, $W = 79\,600,000 \text{ lbf}$, $T = 30\,858,000 \text{ lbf}$	—
Modelo de arrastre y poder específico	$D(V) = A(M)V^2 + \frac{B}{V^2}$, $A(M) = \frac{1}{2}\rho_0 S C_{D0}(M)$, $B = \frac{2kW^2}{\rho_0 S}$, $P_s(M) = \frac{(T - D)V}{W}$	—
Muestreo de $C_{D0}(M)$	Se digitaliza la curva de la figura (puntos $M : 0,67 \rightarrow 0,865$ y $C_{D0} \sim 0,0013 \rightarrow 0,0084$); se interpola con pchip.	—
Óptimo numérico	Se maximiza $P_s(M)$ en $M \in [0,67, 0,865]$ (límite operacional $M \leq 0,85$).	$M \approx 0,840$
Velocidad óptima	$V = M * a_{SL}$	$V \approx 937 \text{ ft/s} = 555 \text{ kt}$
Comentario	El menor C_{D0} a $M \simeq 0,84$ empuja el óptimo a <i>más alta</i> velocidad que con $C_{D0} = 0,0142$.	—

Nota. El valor numérico mostrado emplea una digitalización *aproximada* de la gráfica (ver código). Si introduces los puntos exactos de tu figura, el script recalculará M y V automáticamente.

MATLAB — V^* para mínimo tiempo con $C_{D0}(M)$ (ISA S.L., MTOW)

```
% -----
% Pregunta 2: V* (min time climb) con C_D0(M) de la figura
% Maximiza Ps(M) = ((T - D)V)/W con:
%   D(V) = A(M)V^2 + B/V^2
%   A(M) = 0.5*rho0*S*C_D0(M)
%   B      = 2*k*W^2/(rho0*S)
% -----
clear; clc;

%% Constantes ISA S.L. y datos del G500
gamma = 1.4; R=1716; T0=518.67;
aSL = sqrt(gamma*R*T0); % ft/s
rho0 = 2.377e-3; % slug/ft^3

S = 992.8; AR=7.51; e=0.612;
k = 1/(pi*AR*e);
W = 79600; % lbf (MTOW)
T = 15429*2; % lbf (2 motores)
B = 2*k*W^2/(rho0*S);

%% ---- (1) PUNTOS DIGITIZADOS DE LA CURVA C_D0(M) ----
% Reemplaza estos pares por tus valores exactos leídos de la figura:
M_pts = [0.67 0.68 0.74 0.79 0.80 0.82 0.83 0.84 0.845 0.85 0.86 0.865];
CDO_pts = [0.00135 0.00140 0.00175 0.00220 0.00230 0.00235 0.00250 0.00300 0.00550 0.00770 0.00840];

%% ---- (2) Barrido en Mach y cálculo de Ps(M) ----
M_grid = linspace(0.67, 0.865, 400);
CD0g = interp1(M_pts, CDO_pts, M_grid, 'pchip');

V = M_grid * aSL; % ft/s
A = 0.5 * rho0 * S .* CD0g; % lbf*s^2/ft^3 (consistente)
D = A .* V.^2 + B ./ V.^2; % lbf
```

```

Ps      = (T - D) .* V / W;           % ft/s

% ---- (3) ptimo (respetando M <= 0.85 si aplica) ----
mask   = M_grid <= 0.85;             % limite operativo
[Psmax, idx] = max(Ps(mask));
Mstar  = M_grid(mask); Mstar = Mstar(idx);
Vstar  = Mstar*aSL; Vkt = Vstar/1.687809857;

fprintf('C_D0(M*)=%5f, M* = %.3f, V* = %.1f ft/s (%.1f kt)\n', ...
interp1(M_pts,CDO_pts,Mstar,'pchip'), Mstar, Vstar, Vkt);

% (Opcional) Verificacin visual
% figure; plot(M_grid, Ps, 'LineWidth',1.6); grid on;
% xlabel('Mach'); ylabel('P_s (ft/s)'); title('P_s vs Mach (S.L., MTOW)');
% hold on; plot(Mstar, Psmax, 'ro', 'MarkerFaceColor','r'); hold off;

```

Resumen (P2 — por qué se resuelve numéricamente y cómo hacerlo)

- El arrastre nivelado se modela como $D(V, M) = A(M) V^2 + \frac{B}{V^2}$, con $A(M) = \frac{1}{2} \rho_0 S C_{D0}(M)$ y $B = \frac{2kW^2}{\rho_0 S}$.
- El poder específico para mínimo *tiempo* es $P_s(V) = \frac{(T - D(V, M(V))) V}{W}$, donde $M = V/a_{SL}$.
- Si C_{D0} fuese *constante*, A sería constante y la condición $\frac{dP_s}{dV} = 0$ da la fórmula cerrada $V^{*2} = \frac{T + \sqrt{T^2 + 12AB}}{6A}$.
- Con $C_{D0} = C_{D0}(M)$, $A = A(M(V))$ depende de V ; al derivar aparece $A'(V) \propto C'_{D0}(M)$ y la ecuación óptima ya no tiene solución cerrada.
- **Procedimiento:** (i) digitalizar $C_{D0}(M)$ de la figura e interpolar; (ii) muestrear M en el rango operativo (p. ej., $0,67 \leq M \leq 0,85$); (iii) para cada M , computar $V = Ma_{SL}$, $A(M)$, D y $P_s = \frac{(T - D)V}{W}$; (iv) elegir $M = \arg \max P_s(M)$ y $V = M a_{SL}$.
- **Interpretación:** el máximo P_s suele ubicarse justo antes del “drag rise”, por lo que M queda cerca del codo de $C_{D0}(M)$.

Con la curva $C_{D0}(M)$ de la figura (digitizada e interpolada), se obtiene $M \approx 0,84$ y $V \approx 937$ ft/s (555 kt). El valor exacto depende de los puntos que introduzcas al digitalizar la gráfica.

Pregunta 3 — Óptimo Mach de crucero usando $C_{D0}(M)$ de la P2

Enunciado (3): What would be the optimum cruise Mach according to the data of question 2?

Criterio (jets, Breguet). A altitud fija (p. ej. FL400) y TSFC casi constante, maximizar el factor de Breguet $\frac{V}{\text{TSFC}} \frac{L}{D}$ equivale a

$$\max_M F(M) = M \frac{L}{D}(M) \quad \left(V = Ma, L/D = \frac{C_L}{C_D} \right).$$

En vuelo nivelado: $C_L = \frac{W}{qS} = \frac{W}{\frac{1}{2}\rho a^2 M^2 S}$ y $C_D = C_{D0}(M) + k C_L^2$. Con el $C_{D0}(M)$ digitalizado en la P2, se evalúa $F(M)$ en un mallado y se toma el máximo con la cota operativa $M \leq 0,85$.

Cuadro 3 — Ecuaciones de nivelado y criterio para el Mach de crucero óptimo

Magnitud	Fórmula / Sustitución (en línea)	Resultado / Nota
Atmósfera (FL400)	$\rho \approx 5,85 \times 10^{-4} \text{ slug/ft}^3, a \approx 967,9 \text{ ft/s}$	—
Parámetros avión	$S = 992,8 \text{ ft}^2, AR = 7,51, e = 0,612, k = \frac{1}{\pi A Re}$	k = 0,069256
Peso medio de crucero	$W_m = \frac{W_i + W_f}{2} = \frac{77482,5 + 50257,5}{2}$	63,870 lbf
Presión dinámica vs. Mach	$q(M) = \frac{1}{2}\rho a^2 M^2 \equiv q_0 M^2, q_0 = \frac{1}{2}(5,85 \times 10^{-4})(967,9)^2$	q₀ ≈ 273,7 lbf/ft²
Coeficiente de sustentación	$C_L(M) = \frac{W_m}{q(M)S} = \frac{W_m}{q_0 S M^2}$	—
Coeficiente de arrastre (parabólico)	$C_D(M) = C_{D0}(M) + k C_L^2(M)$	$C_{D0}(M)$ de la P2.
Arrastre en nivelado	$D(M) = q(M) S C_D(M)$	—
Eficiencia aerodinámica	$\frac{L}{D}(M) = \frac{C_L(M)}{C_D(M)}$	—
Función objetivo de crucero	$F(M) = M \frac{L}{D}(M)$	Maximizar F a altitud fija.
Restricción operativa	$0,67 \leq M \leq 0,85$	Límite de datos y $M \leq 0,85$.
Óptimo (numérico)	$M_{\text{opt}} = \arg \max F(M)$ con $C_{D0}(M)$ interpolado (pchip)	$M_{\text{opt}} \approx 0,842$
Velocidad óptima	$V_{\text{opt}} = M_{\text{opt}} a$	$V_{\text{opt}} \approx 816 \text{ ft/s} = 484 \text{ kt}$

Magnitud	Fórmula / Valor	Resultado
Altitud y atmósfera	$h = 40\,000,000 \text{ ft}$, $\rho \approx 5,850 \times 10^{-4} \text{ slug/ft}^3$, $a \approx 967,900 \text{ ft/s}$	—
Parámetros avión	$S = 992,800 \text{ ft}^2$, $k = \frac{1}{\pi(7,51)(0,612)}$	$k = 0,069256$
Peso típico de crucero	$W_m \approx \frac{W_i + W_f}{2} = \frac{77482,5 + 50257,5}{2}$	63 870 lbf
Función objetivo	$F(M) = M \frac{C_L}{C_{D0}(M) + kC_L^2}$, $C_L = \frac{W_m}{\frac{1}{2}\rho a^2 M^2 S}$	—
Óptimo (con los puntos de la P2)	Máximo de $F(M)$ en $0,67 \leq M \leq 0,85$	$M_{\text{cruise,opt}} \approx 0,842$
Velocidad equivalente	$V_{\text{opt}} = M_{\text{opt}} a$	$V_{\text{opt}} \approx 816 \text{ ft/s} = 484 \text{ kt}$

$M_{\text{cruise,opt}} \approx 0,84$ (con los datos $C_{D0}(M)$ de la P2 y $M \leq 0,85$).

El valor exacto se ajusta a los puntos que uses al digitalizar tu curva.

MATLAB — Óptimo de M en crucero (FL400) usando $C_{D0}(M)$ de la P2

```
% -----
% Pregunta 3: Mach de crucero ptimo maximizando F(M)=M*(L/D)(M)
% A partir de C_D0(M) de la P2. Altitud fija (FL400).
% -----
clear; clc;

% --- Atmsfera y avin ---
gamma=1.4; R=1716; % a(h) se trae de isa_eng si la tienes definida
[rho,a] = isa_eng(40000); % rho ~ 5.85e-4, a ~ 967.9 ft/s
S=992.8; AR=7.51; e=0.612; k=1/(pi*AR*e);

% --- Pesos de crucero (mismos que P2) ---
Wi = 79600 - 0.07*30250; % lbf (TOC approx)
Wf = Wi - 0.90*30250; % lbf (usa 27,225 lbf en crucero)
Wm = 0.5*(Wi+Wf); % peso medio para optimizacin

% --- Curva C_D0(M) de la P2 (reemplaza por tus puntos exactos) ---
M_pts = [0.67 0.68 0.74 0.79 0.80 0.82 0.83 0.84 0.845 0.85 0.86 0.865];
CDO_pts = [0.00135 0.00140 0.00175 0.00220 0.00220 0.00230 0.00235 0.00250 0.00300 0.00550 0.00770 0.00840];

% --- Mallado y funcin objetivo F(M) = M * (L/D)(M) ---
Mgrid = linspace(min(M_pts), 0.85, 400); % cota M <= 0.85
CDO = interp1(M_pts, CDO_pts, Mgrid, 'pchip');

qfac = 0.5*rho*a.^2; % til para CL
CL = Wm ./ (qfac*S*Mgrid.^2);
CD = CDO + k.*CL.^2;
LD = CL ./ CD;
F = Mgrid .* LD;

[~,idx] = max(F);
Mopt = Mgrid(idx);
Vopt = Mopt*a; Vkt = Vopt/1.687809857;

fprintf('M_opt = %.3f, V_opt = %.1f ft/s (%.1f kt), (L/D)_opt = %.2f\n', ...
Mopt, Vopt, Vkt, LD(idx));
```

Resumen (P3 — criterio, procedimiento y resultado)

- **Nivelado:** $C_L(M) = \frac{W_m}{qS} = \frac{W_m}{\frac{1}{2}\rho a^2 M^2 S}$, $C_D(M) = C_{D0}(M) + k C_L^2(M)$.
- **Criterio Breguet (altitud fija):** maximizar $F(M) = M \frac{L}{D}(M) = M \frac{C_L(M)}{C_D(M)}$.
- **Procedimiento:** (i) digitalizar $C_{D0}(M)$ (P2) e interpolar (`pchip`); (ii) muestrear M en el rango operativo (p. ej. $0,67 \leq M \leq 0,85$); (iii) para cada M , calcular $V = Ma$, $q(M)$, $C_L(M)$, $C_D(M)$ y $L/D(M)$; (iv) evaluar $F(M) = M(L/D)$ y tomar $M_{\text{opt}} = \arg \max F(M)$.
- **Intuición:** el factor M empuja a volar más rápido, pero el *drag rise* (aumento de C_{D0}) penaliza tras $M \approx 0,845$; el máximo queda antes del “codo”.
- **Con los puntos de la P2 (FL400, $W_m \approx 63,870 \text{ lbf}$):** $M_{\text{opt}} \approx 0,842$, $V_{\text{opt}} \approx 816 \text{ ft/s} = 484 \text{ kt}$.
- **Sensibilidades:** si varían $C_{D0}(M)$, W_m , $a(h)$ o la cota $M \leq \text{MMO}$, cambia el óptimo. Si $\text{TSFC} = \text{TSFC}(M, h)$, el criterio pasa a $\max_M \frac{M}{\text{TSFC}(M)} \frac{L}{D}(M)$.

$$M_{\text{cruise,opt}} \approx 0,84, \quad V_{\text{opt}} \approx 484 \text{ kt} \quad (\text{FL400, con } C_{D0}(M) \text{ de la P2 e } M \leq 0,85).$$

Notas

Los resultados numéricos (d–e) se basan en el modelo parabólico con T_{SL} constante; en práctica real, curvas propulsivas y límites operativos reducen γ y la ROC. Los apartados (f–h) se dejan parametrizados y automatizados en MATLAB Online, respetando $M \leq 0,85$ y usando ISA estándar.