

Bezzałogowy wodnosamolot

#Lotnictwo cywilne 18 grudnia 2007

Naukowcy z uniwersytetu w Michigan przeprowadzili pierwsze próby bezzałogowego samolotu, nazwanego latającą rybą (Flying Fish). To, ich zdaniem, pierwszy bezzałogowy samolot startujący i lądujący w wodzie.

Flying Fish to, zdaniem twórców, pierwszy bezzałogowy wodnosamolot. Ze względu na c

Niewielki model o rozpiętości skrzydeł ok. 2,3 m wykonano w ramach grantu DARPA (agencja rozwoju zaawansowanych technologii wojskowych). Instytucja ta badaniami uniwersytetu Michigan rozpoczęła program zmierzający do uzyskania alternatywnych zdolności do prowadzenia długotrwałej obserwacji obszarów morskich.

Model zbudowali pracownicy morskich laboratoriów hydrodynamicznych uniwersytetu, a próby w locie odbyły się u wybrzeży kalifornijskiego Monterey. Łącznie przeprowadzono 22 próbne starty i lądowania na wodzie.

Chwila wyciągnięcia modelu z wody. Obecny, prosty model wodnosamolotu ma zostać v

Mimo nazwy, model bardziej nawiązuje do ptaków morskich niż latających ryb. Naukowcy przyznali, że szczegółowo badali lot pelikanów. Rozpiętość i nieco ponad 10-kilogramowa masa ich samolotu jest porównywalna do wymiarów i masy dużych osobników tego gatunku.

Ze względu na wczesną fazę programu, procedura odrywania się i zetknięcia z wodą jest stosunkowo prosta. Starty odbywają się w ten sposób, że elektryczne silniki zaczynają pracować pełną mocą, zaś stery wysokości wychylają się w pozycję umożliwiającą oderwanie od powierzchni. Zamontowany GPS określa miejsce, skąd zacząć rozbieg. Niewielka masa i duża powierzchnia nośna pozwala poderwać samolot po zaledwie 10 m. Lądowanie jest jeszcze mniej skomplikowane. Model po prostu zmniejsza wysokość, a po zetknięciu się z wodą zanurza się w niej, by wypłynąć na powierzchnię wypierany przez pływaki.



Flying Fish to, zdaniem twórców, pierwszy bezzałogowy wodnosamolot. Ze względu na cel badań, czyli określenie procedur startu i lądowania, same loty były stosunkowo krótkie, a ich zaprogramowane trasy nieskomplikowane. Lądowanie, a raczej łagodne spadnięcie do wody, inicjowane jest koordynatami GPS

Niewielki model o rozpiętości skrzydeł ok. 2,3 m wykonano w ramach grantu DARPA (agencja rozwoju zaawansowanych technologii wojskowych). Instytucja ta badaniami uniwersytetu Michigan rozpoczęła program zmierzający do uzyskania alternatywnych zdolności do prowadzenia długotrwałej obserwacji obszarów morskich.

Model zbudowali pracownicy morskich laboratoriów hydrodynamicznych uniwersytetu, a próby w locie odbyły się u wybrzeży kalifornijskiego Monterey. Łącznie przeprowadzono 22 próbne starty i lądowania na wodzie.



Chwila wyciągnięcia modelu z wody. Obecny, prosty model wodnosamolotu ma zostać w przyszłości wzbogacony o baterie słoneczne i dodatkowe czujniki / Zdjęcia: Uniwersytet Michigan

Mimo nazwy, model bardziej nawiązuje do ptaków morskich niż latających ryb. Naukowcy przyznali, że szczegółowo badali lot pelikanów. Rozpiętość i nieco ponad 10-kilogramowa masa ich samolotu jest porównywalna do wymiarów i masy dużych osobników tego gatunku.

Ze względu na wczesną fazę programu, procedura odrywania się i zetknięcia z wodą jest stosunkowo prosta. Starty odbywają się w ten sposób, że elektryczne silniki zaczynają pracować pełną mocą, zaś stery wysokości wychylają się w pozycję umożliwiającą oderwanie od powierzchni. Zamontowany GPS określa miejsce, skąd

zaczynać rozbieg. Niewielka masa i duża powierzchnia nośna pozwala poderwać samolot po zaledwie 10 m. Lądowanie jest jeszcze mniej skomplikowane. Model po prostu zmniejsza wysokość, a po zetknięciu się z wodą zanurza się w niej, by wypłynąć na powierzchnię wypierany przez pływaki.

© Wszelkie prawa zastrzeżone, 2007-2026 Altair Agencja Lotnicza Sp. z o. o