

Gwiezdna nawigacja - podstawowe zasady

Materiał z kanału Swaruu Oficial
opublikowany 22.12.2022

Witam ponownie,
Jestem Mari Swaruu.

Zanim zaczniemy - chcę podziękować wszystkim za subskrybowanie mojego kanału na YouTube, a także za całe wasze wsparcie. To ogromnie motywuje mnie do dalszej pracy.

Informacje te możecie traktować jako science fiction lub jakkolwiek chcecie - ja dzielę się nimi tylko dla celów rozrywkowych. Proszę zrozumcie, że muszę powiedzieć te słowa, aby YouTube mnie źle nie zrozumiał.

Ale my wszyscy traktujemy te informacje bardzo poważnie, i dzielenie się nimi jest ważne i dla mnie i dla nas. A kto ma oczy - będzie widzieć.

Wiem, że temat nawigacji gwiazdnej był już omawiany przez moje poprzedniczki, ale tu przedstawię go własnymi słowami. I dziś zreferuję tylko podstawowe zasady, a nieco później zrobię bardziej szczegółowe filmy o różnych jej elementach.

Chcę żebyście wiedzieli, że będąc na pokładzie statku kosmicznego Toleka, kontynuuję tutaj swoją naukę, uczestnicząc niemal codziennie w spersonalizowanych zajęciach praktycznych z bardzo cenionymi członkami jego załogi. Uczę się różnych rzeczy - takich jak np. matematyka, inżynieria i nawigacja z Zai'Kirą, jak gotować smaczne jedzenie - z Ateną Swaruu, sztuki walki - z Ali i Kasią, a także historia, polityka, i po trochu wszystkiego innego z samą królową Alenym.

Kontynuuję tutaj swoją edukację, a częścią mojego celu związanego z utworzeniem kanału na YouTube jest możliwość dzielenia się z wami wszystkim tym, co ostatnio widziałam lub co obserwuję podczas moich tutejszych codziennych nauk i zajęć, jak również po prostu dzielenie się moim życiem na pokładzie ciężkiego krążownika Tajgetan.

Dla Tajgetan statki kosmiczne to nie tylko środki transportu. To także szkoły, gdyż dla cywilizacji tej normą jest, że wszyscy młodzi ludzie - jej członkowie - mają do dyspozycji całą wiedzę całej ich kultury.

I uczy się ich po prostu wszystkiego, ale zawsze z poszanowaniem zainteresowań, chęci i potrzeb ucznia, i z dużo bardziej bezpośrednim i praktycznym podejściem do edukacji, a nie na poziomie tylko teoretycznym.

Podstawowe zasady gwiazdnej nawigacji

Jak wyjaśniłam w jednym z wcześniejszych filmów, Tajgetanie interpretują wszechświat jako wysoko gęstościowy i wysoko wibrujący ośrodek o właściwościach przypominających właściwości cieczy. W ośrodku tym intencja świadomości za pomocą impulsów grawitacyjnych powoduje kondensację wibracji w fale stojące, które z kolei formują cząsteczki, a cząsteczki - łącząc się - kształtują wszystkie obiekty stałe.

Wyjaśniłam również, dlaczego każda mała cząsteczka ma unikalną sygnaturę wibracyjną i niepowtarzalność wśród wszystkich innych w całym wszechświecie.

Używając bardzo potężnych i zaawansowanych komputerów holistycznych, możemy mapować te cząsteczki z ogromną dokładnością, choć zmapowanie każdej z nich indywidualnie byłoby już niemożliwe. Nie jest to jednak konieczne, ponieważ dużym ich grupom można nadać wystarczająco dokładne wartości średnie - gdyż wszystkie te cząstki są w precyzyjny, matematyczny sposób powiązane ze sobą oraz ze wszystkim innym.

Tak więc nasze komputery - gdyby zaszła taka potrzeba - mogą przewidywać i prognozować wartości, które posiadają konkretne cząstki w danym obszarze.

Kiedy mamy już rozbudowaną mapę utworzoną z matematycznych wartości cząstek dowolnego obszaru, nieważne czy dużego czy małego - nazywamy ją „mapą częstotliwości”.

I to właśnie jej statki kosmiczne używają do nawigacji, pozostawiając konwencjonalne mapy, podobne do ziemskich, jedynie do nawigacji bliskiego zasięgu przy małych prędkościach.

Mówiąc o „konwencjonalnych mapach podobnych do ziemskich” mam na myśli mapy oparte na trójwymiarowych współrzędnych, takich jak x , y i z , lub też mapy dwuwymiarowe, takie jak te wykonane na papierze.

Ale komputer statku kosmicznego będzie przechowywał wszystkie informacje niezbędne do nawigacji międzygwiazdnej wyłącznie w formie mapy częstotliwości, i jest to więcej niż wystarczające, aby poprowadzić statek w dowolne miejsce. Co prawda tradycyjne mapy są też nadal używane, ale są po prostu niepraktyczne, gdy chodzi o bardzo duże odległości i prędkości.

Kiedy statek porusza się z małą prędkością, załoga przez większość czasu korzysta z map tradycyjnych, jednak gdy statek podróżuje do odległego celu - korzysta się głównie z map częstotliwości. Tradycyjne mapy pozostawiane są w tym przypadku jedynie jako odniesienie, ponieważ istoty takie jak my wszyscy - w tym i wy wszyscy - wolą myśleć w kategoriach odległości, oraz "tu i tam", a nie w kategoriach matematycznych zależności między częstotliwościami.

Można powiedzieć, że załoga statku nadal korzysta z tradycyjnych map, aby zachować trochę higieny psychicznej i życiowego doświadczenia, ponieważ podczas pokonywania większych odległości statek kosmiczny nie porusza się z prędkością, z jakąkolwiek prędkością. To, co naprawdę robi, to przeskakuje z punktu początkowego do punktu przeznaczenia, a nie "przesuwa się" od jednego punktu do drugiego.

Tak zwany tryb podróży hiper-szybkiej czy też hiper-przestrzennej działa dzięki znajomości dokładnej mapy częstotliwości miejsca docelowego oraz dokładnej mapy częstotliwości miejsca startu.

Jak wyjaśniłam wcześniej, każda cząsteczka, a zatem i każda grupa cząsteczek w przestrzeni – tak samo duża jak i mała - posiada unikalną częstotliwość.

Komputer nawigacyjny wprowadzi dokładną częstotliwość wybranego miejsca docelowego do silnika lub silników statku, które z kolei będą wytwarzać tę częstotliwość, otulając całość statku wysokoenergetycznym toroidalnym kokonem.

Ten wysokoenergetyczny kokon, w którym znajduje się statek, wykorzystując zasadę dominującej częstotliwości i naśladując dokładną częstotliwość miejsca docelowego - zmieni wibrację i matematyczne współzależności wszystkich struktur statku i wszystkiego, co się w nim znajduje tak, aby dopasować się do dokładnej matematycznej korelacji częstotliwości miejsca docelowego.

Tak więc statek nie wibruje już odpowiednio do miejsca startu, tylko odpowiednio do miejsca docelowego. Więc zgodnie z zasadą nielokalności - przestanie nagle istnieć w miejscu początkowym, a pojawia w miejscu przeznaczenia, ponieważ z tym pierwszym nie jest już wibracyjnie kompatybilny, natomiast jest wibracyjnie kompatybilny z tym drugim.

Zasada nielokalności stwierdza, że odległość i prędkość są tak samo iluzoryczne jak czas, i są jedynie częścią interpretacji istoty doświadczającej fizyczności, a nie faktyczną właściwością wszechświata jako całości z najbardziej rozszerzonego punktu widzenia.

Czas, przestrzeń, odległości i prędkość są tylko iluzją, bez względu na to, jak bardzo iluzja ta może być przekonująca z punktu widzenia osoby doświadczającej tego wszystkiego.

Ten „skok” nawigacyjny sprawia, że statki zdolne do tego są przez ludzi nazywane „skaczącymi statkami” lub „skaczącymi ptakami”.

Istnieją protokoły, których muszą przestrzegać statki, aby mogły one bezpiecznie wejść do tego czy innego układu planetarnego.

Na przykład muszą wyjść ze swojego skoku wystarczająco daleko od planety docelowej, podawszy uprzednio miejsce swojego przybycia planetarnym kontrolerom ruchu kosmicznego - bardzo podobnie jak ma to miejsce w przypadku lotnisk na Ziemi.

Jeśli statek jest duży i ciężki, musi wyjść ze swojego skoku jeszcze dalej, nawet o jedną trzecią jednostki astronomicznej od planety. A jednostka astronomiczna to średnia odległość między Ziemią a Słońcem w tym układzie słonecznym, nazywanym Sol 13.

I od tego punktu wyjścia aż do bezpiecznego dotarcia na orbitę planety, statek musi poruszać się powoli, poniżej prędkości światła, używając jedynie mocy silników tradycyjnych.

Interesującym faktem jest to, że kiedy statek wychodzi ze skoku - powoduje zaburzenie pola w przestrzeni wokół tego punktu, a to z kolei wywołuje eksplozję promieniowania gamma, która jest wprost proporcjonalna do wielkości i masy statku kosmicznego.

Ta eksplozja promieniowania gamma jest łatwą do wykrycia oznaką wyjścia statku z hiperprzestrzeni, i jest wykrywalna z Ziemi przy użyciu obecnej technologii.

To zaburzenie w polu przestrzeni, w miejscu w którym statek wyszedł ze swojego skoku - pozostanie tam przez jakiś czas, tak jak na wodzie pozostaje ślad po przepłynięciu morskiego statku. Bo przecież przestrzeń jest jak woda w bardzo wysoko wibrującym stanie - co już wyjaśniałam wcześniej w jednym z moich poprzednich filmów.

Zaburzenie to ma również określoną częstotliwość, która jest zgodna z częstotliwością miejsca startu. I podobnie, gdy statek skacze w hiperprzestrzeń - w miejscu startu także pozostawia tymczasowe zaburzenie w przestrzeni, które z kolei swoją częstotliwością odpowiada zamierzonemu celowi podróży.

Potem, przez kilka sekund, inny statek z dobrze dostrojonymi czujnikami o dużej mocy może odczytać dokąd udał się ten pierwszy, a jego komputer nawigacyjny może skutecznie wyznaczyć kurs aby za nim podążać.

Inną podstawową zasadą nawigacji jest tak zwane "przeskakiwanie przestrzeni", które odnosi się do sytuacji, gdy statek nie skacze bezpośrednio do miejsca przeznaczenia. Podczas tego manewru wychodzi on na moment ze skoku w głębokiej przestrzeni, po czym ponownie skacze w hiperprzestrzeń z korektą kursu.

Robi się to głównie po to, by usunąć charakterystyczny ślad częstotliwości, jaki statek pozostawia za sobą, przede wszystkim po to by zatrzeć ślady, ponieważ najczęściej używany jest on jako manewr bojowy.

Ostatnim podstawowym opisem na dziś będzie układ napędowy silnika.

Komputer nawigacyjny statku kosmicznego pobiera z mapy częstotliwości dokładną częstotliwość miejsca docelowego, a następnie wysyła sygnał do głównego komputera sterującego silnikiem. Ten z kolei poinstruuje elektromagnetyczne - lub czasami hydrauliczne - serwomechanizmy, aby zmieniły fizyczną relację pomiędzy przeciwbieżnymi turbinami wewnątrz każdego silnika.

Wzajemna relacja między poruszającymi się bębnami określa częstotliwość wyjściową plazmy elektromagnetycznej, a częstotliwość ta - gdy statek zostanie zanurzony w toroidzie - będzie odpowiadała częstotliwości istniejącej w miejscu docelowym.

Ten wysokoenergetyczny toroid powstanie wtedy, gdy plazma elektromagnetyczna zostanie wyrzucona z silnika (czy też silników) na zewnątrz.

Ponieważ plazma ta ma polaryzację elektryczną - będzie miała tendencję do przemieszczania się w kierunku przeciwnego bieguna, czyli w kierunku urządzenia nazywanego „kolektorem magnetycznym”, umieszczonego na przodzie statku. Stamtąd sam kadłub oraz masywne

przewody nadprzewodzące będą przenosić wysokoenergetyczny prąd elektryczny pochodzący z plazmy przez cały statek, i kierować go do urządzenia modulującego przepływ, a następnie z powrotem do silnika, czy też silników, aby te mogły ponownie przetworzyć go w więcej elektromagnetycznej plazmy. W ten sposób zostanie uformowany toroid, w którym będzie zanurzony cały statek.

Ten elektromagnetyczny toroid otulający cały statek jest również tym, co generuje jego tarczę ochronną.

Tego typu silniki składają się z kilku warstw obracających się bębnow - zwykle od dwóch do dziewięciu - w zależności od typu, które są umieszczone jeden w drugim, podobnie jak to jest z warstwami w cebuli.

Każda z tych warstw będzie obracała się w kierunku przeciwnym do kolejnej: jedna zgodnie z ruchem wskazówek zegara, a druga przeciwnie. Wszystkie zanurzone są w specjalnej wysokotemperaturowej cieczy nadprzewodnikowej, której podstawowym składnikiem jest wzbogacona rtęć.

Ten specjalny płyn pełni również funkcję wewnętrznego smarowania całego zespołu silnika.

Statek, zwłaszcza duży, wyposażony jest również w dużą ilość dodatkowych silników generujących lub modulujących grawitację.

Małe statki mogą mieć tylko jedno takie urządzenie, chociaż najczęstsza minimalna ich liczba to trzy. Większe statki mogą ich mieć tysiące.

Są to metalicznie, niebieskie, kuliste obiekty, o średnicy zwykle trzech metrów, choć wielkość ta różni się w zależności od statku.

Urządzenia te również są zbudowane z kilku przeciwnie obracających się wewnętrznych kul i również wypełnione są tym samym specjalnym płynem używanym przez silniki. Wykorzystują także tę samą zasadę fizyki. Zmieniają one i modulują otaczające je pole grawitacyjne, niwelując je lub zwiększając, ilekroć komputer im to poleci.

Mniejsze statki mogą używać tych urządzeń jako głównego środka napędowego, a większe używają ich do manewrowania podczas lotu lub do przeciwdziałania grawitacji, gdy zbliżają się do miejsca dokowania na powierzchni planety.

To wszystko co opisałam powyżej to tylko podstawowe pojęcia. W miarę podążania dalej będziemy wchodzić głębiej w szczegóły.

Dziękuję wam wszystkim za bycie tutaj ze mną.
Przesyłam dużo miłości i ogromny uścisk!

Do zobaczenia wkrótce,
Mari Swaruu

Tłumaczyła: Agnieszka

Zrealizowano dla kanału Agencja Kosmiczna

Link do video w języku polskim: <https://www.youtube.com/watch?v=0JR6R4LdDCQ&t=9s>

Źródło: <https://swaruu.org/transcripts/stellar-navigation-basic-principles-english>

<https://www.youtube.com/watch?v=pUA5oQbbDE8>

Author: Swaruu Official - English

Original title: Stellar Navigation, Basic principles (English)

Published: December 22, 2022
