

Translation English - Swedish

26 Feb 2023

Stellar Navigation, Basic principles (English)

Author, Swaruu Oficial, Published 22 Dec 2022

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

Stjärnavigeringens Grundläggande Principer

Mari Swaruu: Hej igen. Jag heter Mari Swaruu.

Innan jag går vidare vill jag tacka er alla för att ni prenumererar på min nya YouTube-kanal och även tacka så mycket för allt ert stöd som ger mig mycket stark motivation kunna fortsätta med mitt arbete.

Du kan ta följande information som jag delar med er som science fiction eller hur du vill eller även enbart se det som underhållning. Här tar vi emellertid denna information på största allvar och att dela den med er är mycket viktigt för mig och för oss. För alla som har ögon att se ber jag er förstå att jag måste säga detta för att inte bli missförstådd av YouTube.

Jag är väl medveten om att ämnet Stjärn Navigation har publicerats tidigare av mina föregångare men detta är mina ord. Idag kommer jag bara att presentera de grundläggande principerna men senare kommer jag att göra mer detaljerade videor om alla delar som är involverade i ämnet.

Samtidigt som jag är här ombort på skeppet Toleka vill jag att ni alla ska veta att jag fortsätter min utbildning i form av personliga praktiska lektioner som jag får från skeppets besättnings medlemmarna i stort sett dagligen.

Jag lär mig något nytt från väl kända medlemmar av besättningen inom områden som matematik, teknik och navigering från Zai`Kira. Hur man lagar god mat med Athena Swaruu. Kampsport med Alia och Kassia. Vidare får jag lektioner i historia och politik samt lite av allt möjligt annat med Drottning Alenym själv.

Min utbildning fortsätter således här. En del av min avsikt med att skapa den här YouTube-kanalen är för att kunna dela med mig till er allt jag nyligen har sett och vad jag uppfattar i mina dagliga studier samt helt enkelt dela mitt liv ombord på detta stora Taygetan skepp med er.

Taygetans är rymdskepp inte bara maskiner för fortskaffning utan fungerar även som utbildningsplatser. Normen är att alla unga medlemmar från denna civilisation skall få tillgång till all kunskap om hela kulturen och av den anledningen nyttjas skeppen även för utbildning. Precis allt lärs ut men elevens intressen, önskemål och behov respekterar alltid. Utbildningen är mer praktiskt orienterad utan allt för mycket fokus enbart på det teoretiska.

Stjärn Navigation, grundläggande principer

I enlighet med vad jag förklarade i den föregående videon tolkar Taygetans Universum som ett högdensitets, högvibrerande vätskeliknande medium var det inom mediet skapas en uppsättning av avsiktliga övertoner med hjälp av gravitationspulser som orsakar de vibrationer som kondenseras till stående vågor. I sin tur bildar dessa stående vågor partiklar som när de kombineras kommer att forma alla solida föremål. Jag har även tidigare förklarat hur varje individuell liten partikel har en unik vibrations signatur och identitet över hela Universum.

Med hjälp av kraftfulla avancerade holistiska datorer kan vi kartlägga dessa partiklar med hög exakthet men en kartläggning av varje enskild skulle vara omöjligt och är inte heller nödvändigt. Det beror på att medelvärden kan formas av dem i stora grupper vilket ger tillräckligt exakthet eftersom de är precis matematiskt sammanlänkade dem emellan och även med allt annat. Därför kan våra datorer förutse och förutsäga de värden som vissa specifika partiklar måste ha i ett givet område om det behovet skulle uppstå.

När du har en utvecklad karta av matematiska partikelvärden över vilket område som helst, oavsett hur stort eller litet det är så kallar vi det en Frekvens Karta och det är vad rymdskepp använder för sin navigering.

Det innebär att konventionella kartor liknande de som används på Jorden bara används för navigering på korta avstånd i låga hastigheter. Vad jag menar med konventionella kartor av den typ som används på Jorden inkluderas sådana som är baserade på tredimensionella koordinater som X, Y och Z eller tvådimensionella kartor på papper.

Datorn på ett rymdskepp kommer att hålla all nödvändig information för sin interstellära navigering enbart i "form" av en Frekvens Karta vilket är mer än tillräckligt för att leda skeppet var som helst. Traditionella kartor används även fortfarande men de är helt enkelt inte praktiska för resor som involverar mycket stora avstånd och hastigheter.

När ett skepp rör sig i låg hastighet använder besättningen traditionella kartor för det mesta men när ett skepp färdas till en avlägsen destination används i huvudsak frekvenskartor och i de fall traditionella kartor används är det enbart som referens. Det är något som beror på att vi alla är varelser - vi som ni - som föredrar att tänka i termer av "här och där" i form av avstånd och inte tänka i termer av matematiska samband mellan frekvenser.

Vi skulle kunna säga att ett rymdskepps besättning fortfarande använder traditionella kartor för att bevara en del av sitt mentala förnuft och livserfarenheter som beror på att när ett rymdskepp reser över stora avstånd handlar det inte om någon hastighet. Orsaken är att skeppet egentligen hoppar från en ursprungsplats till platsen för destinationen och det handlar således inte om att förflytta sig från den ena platsen till det andra. Denna form av reseläge kallas Hyper Speed- eller Hyper Space och fungerar genom att den exakta frekvenskartan för destinationen samt avreseorten är kända.

I enlighet med vad jag tidigare förklarat har varje partikel och grupp av partiklar stora som små grupper på plats i rymden sina egna unika frekvenser. Navigationsdatorn matar

skeppets motor eller motorer med den exakta frekvensen från frekvenskartan för att nå den önskade destinationen. I sin tur kommer skeppets motor eller motorer emulera den frekvensen till att omsluta hela skeppet av en högenergi toroidal kokong.

Genom tillämpande av den Dominanta Frekvens principen kommer kokongen av hög energi som skeppet innefattas inom att emulera den exakta frekvensen för destinationen. Det sker genom att vibrationerna och det matematiska sambandet mellan alla strukturer utanför samt allt inom skeppet ändras för att matchas till det exakta matematiska frekvens förhållandet vid destinationsorten. Av den anledningen vibrerar skeppet inte längre i enlighet med platsen för avgången utan vibrerar i enlighet med platsen för destinationen.

Med hjälp av Icke-Lokalitets principen kommer skeppet då inte längre existera på platsen för avgången utan kommer plötsligt att existera på platsen för destinationen och skeppet är inte längre kompatibelt med den förstnämnda platsen utan med den andra.

Principen om Icke-Lokalitet stipulerar att avstånd och hastighet är lika illusoriska som tid, eftersom det bara är en del av tolkningen av att någon har en upplevelse i det fysikaliska och inte utgör någon inneboende egenskap hos Universum som helhet från ett mest utvidgat perspektiv.

Tid, rum och avstånd inklusive hastighet utgörs således bara av illusioner. Oavsett hur övertygande dessa illusioner kan vara från perspektivet av den person som upplever detta. De skepp som gör dessa navigations hopp benämns i allmänhet som "Jump Ships" (Hopp Skepp) eller "Beam Ships" (Strål Skepp).

Det finns protokoll som skeppen måste följa för att säkert anlända till ett planetsystem. De måste exempelvis komma ut från sitt "hopp" tillräckligt långt bort från planeten med sin destinations frekvens. Ankomsten kommer att vara förberedd genom att ankomsten annonseras till planetens rymd trafikledare, liknande en flygplats på Jorden.

Om ett skepp är stort och tungt måste det komma ur sitt hopp långt från planeten. Det kan vara så långt avstånd som en tredjedel av en astronomisk enhet. Denna enhet är det genomsnittliga avståndet mellan Jorden och Solen i solsystemet Sol-13. Från den utgångspunkten måste skeppet långsamt och säkert ta sig fram enbart via traditionell motorkraft tills det slutligen kommer på plats i en planetarisk omlopps bana.

En intressant aspekt är att när ett skepp kommer ut från sitt hopp så produceras en störning i fältet kring det området i form av ett utbrott av gammastrålar. Den störningen är direkt proportionellt mot rymdskeppets storlek och massa.

Denna gammastrålning syns som en lätt detekterbar svans för de skepp som kommer ut från "Hyperrymden" och det kan detekteras från Jorden med dagens teknik. Störningen när skeppet lämnar hoppet kan en tid efteråt synas och kan liknas vid kölvatten efter att ett havsfartyg passerat i vattnet. När allt kommer omkring är även rymden "vatten" i ett högt vibrations tillstånd som jag förklarade i min tidigare video. Denna störning har även en specifik frekvens och den frekvensen matchar den plats som skeppet kommer ut ifrån efter hoppet.

Något liknande sker när ett skepp hoppar in i Hyperrymden. I det fallet kommer det att lämna en annan tillfällig störning i rymden vid avgångsplatsen som även matchar den avsedda hopp destinationen. Således kan ett annat skepp med väl inställda högeffekts sensorer under några sekunder veta vart det andra skeppet har tagit vägen. Via dess navigationsdator kan detta skepp planera att effektivt följa efter.

En annan grundläggande navigerings princip är så kallad Space Skipping - översatt till Engelska. Det är exempelvis när rymdskepp inte hoppar direkt till sin destination. I stället lämnar skeppet sitt hopp i den djupa rymden ett ögonblick innan det hoppar in i Hyperspace igen med en annan kurs.

Detta görs huvudsakligen för att ta bort den efterföljande signal svans frekvensen som ett skepp lämnar efter sig varifrån det från början hoppade. Detta görs i huvudsak för att täcka dess spår och är i huvudsak mest använt som en stridsmanöver.

Den sista grundläggande beskrivningen idag blir skeppets drivsystem.

Navigationsdatorn på ett rymdskepp tar ut data på den korrekta frekvensen för destinationen från sin frekvenskarta som sedan skickas till motorns primära kontroll dator. Denna i sin tur kommer att instruera elektromagnetiska eller ibland hydrauliska servon att justera det fysiska förhållandet mellan motroterande turbiner inom varje motor.

Förhållandet mellan de snurrande trummorna bestämmer utfrekvensen av en elektromagnetisk plasma som kommer att omge skeppet i form av en toroid som matchas till den existentiella frekvensen på resmålet.

Denna högenergi toroid kommer att bildas när den elektromagnetiska plasman tryckt ut från motorn eller motorerna. Eftersom plasman har en elektrisk polaritet kommer den att tendera att gå mot en motsatt polaritet. Längst fram i fartyget finns det en enhet som kallas Magnetisk Mottagare.

Via fartygets skrov och massiva kablage av supraleddare leds den elektriska strömmen från högenergi plasman genom fartyget in i flödes modulator enheten för att därefter flöda tillbaka in i motorn eller motorerna för återvinning av mer elektromagnetisk plasma i syfte att slutligen kunna forma en fullständig nedsänkning av skeppet in en omgivande toroid. Den elektromagnetiska toroiden som omger skeppet genererar även en skyddande sköld.

Skeppets motorer av denna typ är tillverkade med flera lager av roterande trummor den ena inuti den andra, ungefär som en lök - från två till nio lager vanligtvis men det kan variera. Varje lager kommer att rotera i motsatt riktning till varandra. Det ena medurs och det andra moturs nedsänkt i en speciell supraleddande vätska i hög temperatur. Vars primära komponent är anrikat kvicksilver. Denna speciella vätska fungerar även som intern smörjning för hela motorenheten.

Stora skepp har även ett antal sekundära motorer för generering av gravitation eller gravitations modulering. De stora skeppen har ett stort antal av dem men de små kan även ha ner till en motor men tre är vanligaste för de med lägre antal. Större fartyg kan ha

tusentals av dem. Gravitations motorerna är metalliskt blå, sfäriskt formade och vanligtvis är de tre meter i diameter även om storleken varierar mellan olika typer av skepp.

Dessa gravitations enheter är även de gjorda av flera motroterande inre sfärer liksom en lök och fyllda av samma speciella vätska som motorerna och de bygger även på samma fysikaliska princip. Dessa enheter förändrar och modulerar gravitationsfältet omkring dem genom att minska eller öka gravitationen efter instruktioner från datorn.

Mindre skepp kan använda dessa anordningar som sitt primära sätt att driva sig fram men de större fartygen använder dem för att justera sin hastighet eller för att motverka gravitationen när de närmar sig ett område för dockning på en planets yta.

Vi kommer att gå mycket mer i detalj när vi går vidare. Detta är bara de grundläggande begreppen.

Tack alla för att ni är här med mig. All min kärlek och en stor kram.

Vi ses snart.

Mari Swaruu