

gündüz, sis, şimşek gibi hava şartları da görüntüde kullanılır.

Günümüzde simülasyonlarda havada yakıt alma, gemiye iniş, gece inişleri, bombalama, inişleri zor ve eğitim isteyen bazı havaalanlarına inme gibi eğitimler de rahatlıkla yapılmaktadır. Bu araçta pilotlardan başka onları eğiten ve teste tabi tutan bir uzman da bulunmaktadır. Bu uzman, ekranı dokunmuş duyarlı bir bilgisayar vasıtasıyla uçuştan önce (uçanın konumu, yakıt durumu, rüzgâr hızı, gece veya gündüz uçuşu, rotası vb.) ve uçuş sırasında (motorların durumu, hidrolik arızası, motorda yangın çıkması, yakıt kaçağı vb.) çeşitli koşullar anında değiştirerek pilotun reaksiyonunu, bilgisini değerlendirir, dener. Böylece pilot gerçekten uçtuğunda, muhtemel bir durum karşısında hazırlıklı olur. Avrupa'da 1950 yılında Boeing Stratocruiser için ilk tam elektronik simülasyon inşa edilmiştir. Simülasyonlarda kullanılan bilgisayarlar çok gelişmiş modern bilgisayarlardır. Bunlardan biri, Gould Electronic'in geliştirdiği SCI-Clone/32 processing sistemi ile, bu sistem de konvansiyonel bilgisayarlara göre daha ucuz ve güçlü sonuç almak için tek bir yansıtıcı hafıza sistemine göre çalışır.

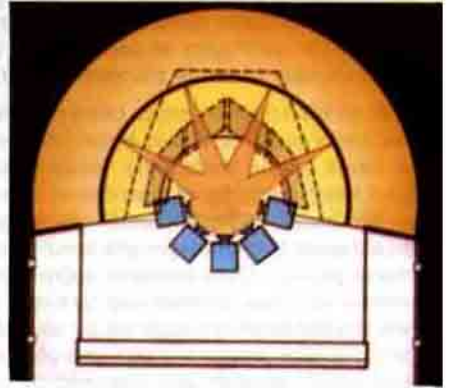


Üstteki şekil: USS. Nimitz uçak gemisine iniş görüntüsü
Altta: Hong Kong hava limanına yaklaşma ve iniş simülasyonu. Bu görüntüler bilgisayar çizimleridir.



1. SP3/T simülasyonunda hava efektleri (şimşek).

2. SP1 simülasyonunda gece iniş görüntüsü



Bu sea king simülasyonunda 200 yatay görüntü sistemi vardır.

HAMBURGER YAPAN ROBOT

Artık robotlar da hamburger yapabiliyor. Bu robotların kontrolü bilgisayarla yapılıyor; emirler de fotooptik hücrelerle veriliyor. Böyle bir robot ilk defa, bir araştırma ve geliştirme firması olan Translap tarafından dizayn edildi. Translap, bu robotlara hâlâ domates ve soğanı ustalıkla kullanma yeteneğinin kazandırılmadığını, ancak, biraz zaman tanınırsa bunu da başarabileceklerini belirtti. Bu firma bir kafeteryaya 20.000 dolara, hamburger yapan robot satmıştı.

Burgerler, taşıyıcı kayış üzerinde, bir sefer-

de 5 sıra halinde, pişirme tüneline girerler. Sonra fotooptik algılayıcıya ulaşırlar. Fotooptik algılayıcı burgerlerin istenildiği şekilde pişip pişmediğini belirler. Eğer istenildiği şekilde pişmişse, burgerler dışarıya verilir.

Şu anda bu robotlar 1 dakikada 3 hamburger yapabiliyor. Wisconsin Üniversitesi, Seri Yiyecek Üretimi Bölümü Öğretim Görevlisi Craip W.Schowalter "bu robotların çok yakın bir gelecekte 1 dakikada 10 hamburger yapabileceklerini" söyledi.

Bu robotlar sayesinde seri yiyecek üretim endüstrisinin sıkıntılarına çözüm bulunabilecek.

Omni'den çev.: Hüseyin BAĞ