

## タイトル：滑走路へ向けて (その 1)

前回の記事からはや 9 か月、世界の空は大きく変化しました。

仮想空間だからどこを飛んでも撃墜される恐れはありませんが、臆病な SUZUME はやはり危険地域には近寄りたくない……。それに操縦を誤って墜落したくない……。

そこで、離陸前にラダーチェックもどきを実施することにしました。youtube で、民間機の場合の

「離陸前のフライトコントロールチェック」

[https://www.youtube.com/watch?v=zAmH3JKr\\_e0](https://www.youtube.com/watch?v=zAmH3JKr_e0)

などを見ることができます。戦闘機の場合だとラダーのダイナミックな動きを視ることができます。ちなみにスクランブル発進の場合でも、待機中にプリタクシーチェックを行うように工夫されているとか。

なお、SUZUME の装備は Ubuntu20.04LTS から Ubuntu22.04LTS に更新しました。ちなみに ParaView のバージョンは 5.6.0 (最新版は 5.10.1) のままです。

では早速本題に。下図は左がデフォルトの状態でのメッシュの表示、右側が Camera Parallel Projection を選択した場合の図で、manual の Figure2.3 に極力合わせています。普段 A I の助けを受けている身としては、阿吽の呼吸を期待したいところですが……。

