

高速走行軌道実験設備とは

- 本学の航空宇宙機システム研究センター(APReC)では、地上に敷設した軌道上においた台車をロケットで加速走行させる、高速走行軌道実験設備を運用しています。
- 地上において飛行環境を模擬した高速・高加速度環境を作りだし、エンジンの推進特性や機体の空力特性を試験することができ、学内外の様々な試験に利用しています。
- 本実験設備の白老実験場での運用ノウハウを活用し、今後、大樹町多目的航空公園付近に全長約3kmの高速走行軌道を敷設する計画です。
3kmの軌道では、地上で超音速走行が可能となります。
- 詳しくは <http://www.muroranit.ac.jp/aprec/project/HSTT/HSTTtop.html> をご覧ください。



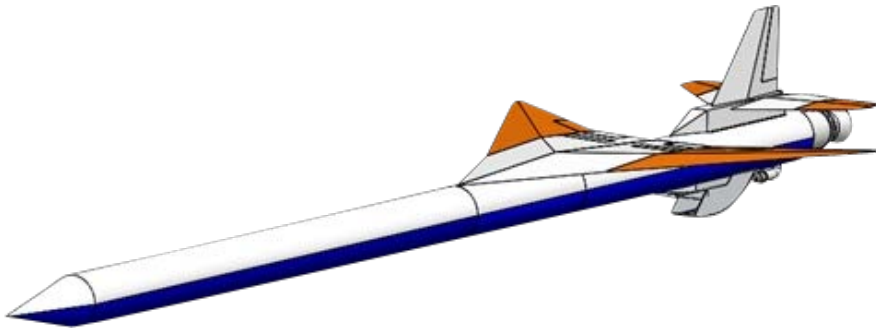
全長300mの走行軌道



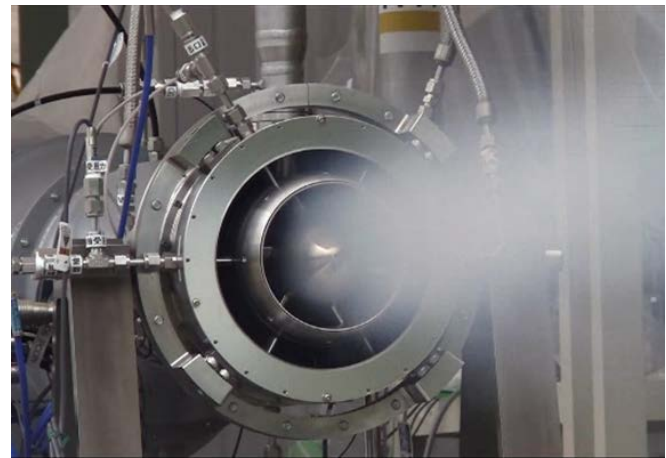
高速走行軌道実験設備を用いた
小型無人機の空力特性試験

小型無人超音速実験機「オオワシ」とは

- 本学の航空宇宙機システム研究センターでは、革新的要素技術を俯瞰的に融合するプロセスを重視したシステム工学研究・教育の一環として、小型無人超音速機プロジェクトを実施しています。
- 複合材機体，エアターボラムジェットエンジン，完全自律制御などの研究成果を有機的にインテグレートし、全長が7m程度の無人超音速実験機を飛行させる計画です。初飛行は2020-2022年頃を予定しています。
- 詳しくは <http://www.muroranit.ac.jp/aprec/project/UAVsystem/UAVsystem.html> をご覧ください。



小型無人超音速実験機「オオワシ」



研究開発中のエアターボラムジェットエンジン