(Tento článek vznikl 27.4.2010, omluvte prosím případné časové nepřesnosti)

Mars Exploration Rover (MER-A) Spirit

přistál na Marsu 4. ledna 2004. Druhý robot MER-B Opportunity, jeho dokonalé dvojče, následovalo o 21 dní později. Spirit zkoumá kráter Gusev. Opportunity se pohybuje po planině Meridiani. Sondy jsou vybaveny několika typy kamer a spektrometrů, mikroskopem, magnetickým sběračem prachu a „škrabkou“ , která dovede narušit povrch hornin pro studium jejich struktury.

Celý program je pokládán za veleúspěšný, NASA doufala v alespoň 90 denní provoz obou sond, k její nesmírné radosti však oba roboti fungují dodnes. Tedy přes 6 let. Na jaře roku 2009 však Spirit uvízl levým předním kolem v písku a navzdory všem pokusům o vyproštění to vypadá, že je jeho pouť u konce. Poslední zprávy tuším uvádějí, že nyní přejde do jakési hybernace, aby přestál marsovskou zimu. Pakliže se jej podaří znovu probudit, bude fungovat už jen jako statická laboratoř. Opportunity zatím brázdí povrch Marsu dodnes. Tajemství takto dlouhé výdrže odborníci z NASA připisují povětrnostním podmínkám, které občas „sfouknou“ nános prachu na solárních panelech.

Technické údaje:

délka – 1,6 m ; šířka – 2,3 m ; výška – 1,5 m ; hmotnost – 183 kg
Více podrobných informacích o průběhu mise včetně mnoha fotografií přímo z Marsu naleznete zde : http://marsrovers.jpl.nasa.gov

Nyní k samotnému modelu:

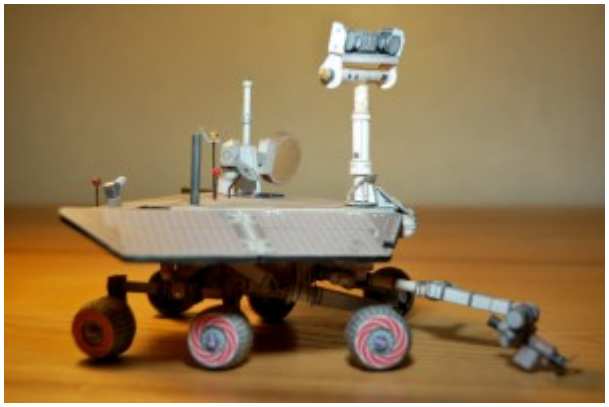
Autorem je slavný vystřihovánkový guru Ladislav Badalec

Model vyšel v časopise ABC v měřítku 1/16

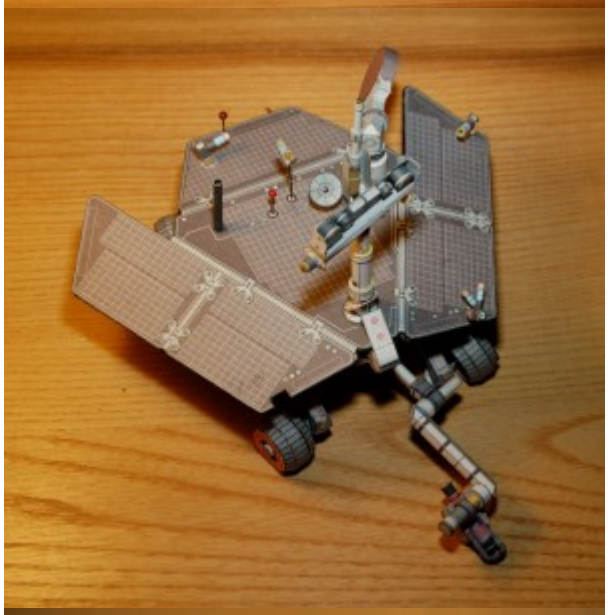
Fotky ze stavby nemám, takže mohu jen pár poznatků:

- po zevrubném prozkoumání to vypadalo jako pár krabiček a milion trubiček, které postupně navinete a vytvoříte spousty antén, kamer atd.
- plochy solárních panelů, jsem se nakonec rozhodl podlepit v celé ploše 2mm balsou, oproti původnímu návodu, ve kterém jsou horní a spodní strany odděleny pouze malými segmenty. Panel tak vypadá, že mezi horní a spodní části je jakási mezera (viz fotka originálu)
- samotná stavba probíhala víceméně v poklidu až přišel na řadu podvozek Na to jak je model malý (ač 1:16), je podvozek až moc funkční. Po několika peprných a domem ozývajících se nadávkách jsem zavrhl variantu otáčení předních kol kolem svislé osy. Zbytek kyvného systému už probíhal hladce. I když jsem musel vyztužit otočný spoj mezi 2 a 3 kolem. Protože nápravy měly tendenci rozjíždět se, jakmile rover dosedl na stůl (špalíček balsy a proužek papíru to hravě spravil)
- s výsledkem jsem byl nakonec spokojen. Podvozek „nešmajdal“ tak moc, jak jsem očekával.

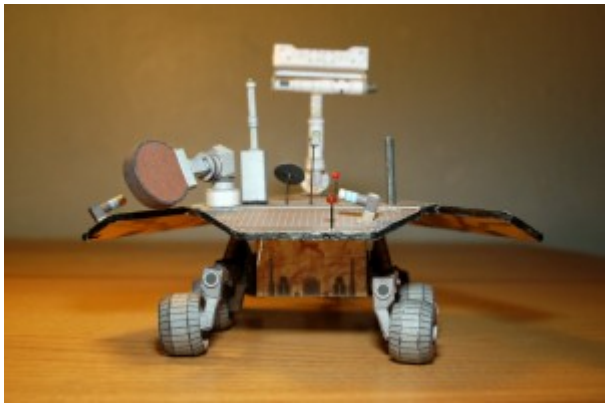
A tady už zmíněný model:











Total Page Visits: 925 - Today Page Visits: 1