UNCLASSIFIED

AD NUMBER

AD431128

NEW LIMITATION CHANGE

TO

Approved for public release, distribution unlimited

FROM

Distribution authorized to U.S. Gov't. agencies and their contractors; Administrative and Operational Use; Nov 1963. Other requests shall be referred to U.S. Military Research and Development Center, Bangkok, Thailand.

AUTHORITY

DARPA ltr, 20 Nov 2001

THIS PAGE IS UNCLASSIFIED

unclassified AD 431128

DEFENSE DOCUMENTATION CENTER

101

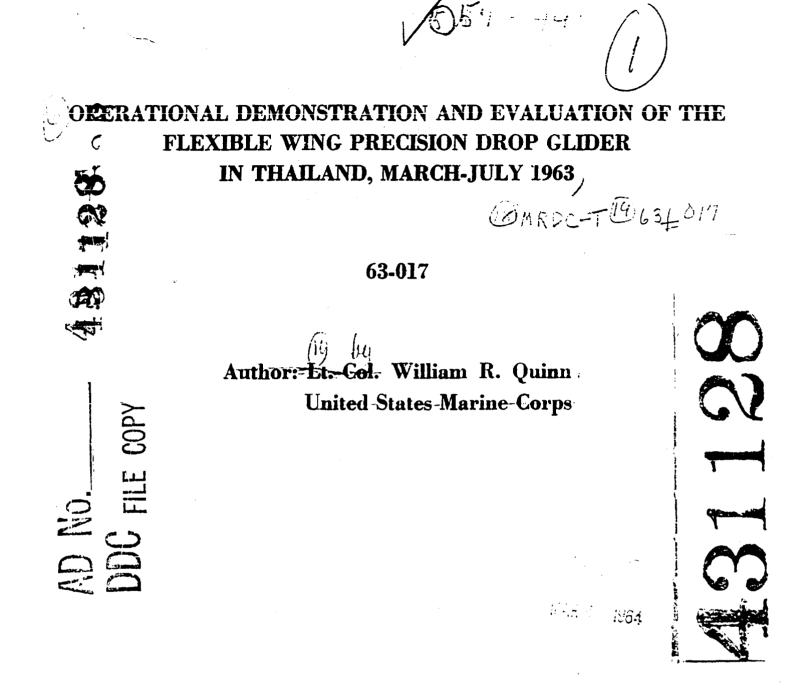
SCIENTIFIC AND TECHNICAL INFORMATION

CAMEBON SEXTION ALEXANDRIA VIRGINIA



UNCLASSIFIED

NOTICE: When government or other drawings, specifications or other data are used for any purpose other than in connection with a definitely related government procurement operation, the U. S. Government thereby incurs no responsibility, nor any obligation whatsoever; and the fact that the Government may have formulated, furnished, or in any way supplied the said drawings, specifications, or other data is not to be regarded by implication or otherwise as in any manner licensing the holder or any other person or corporation, or conveying any rights or permission to manufacture, use or sell any patented invention that may in any way be related thereto.



November 1963,

网儿

Joint Thai-U.S.Military Research and Development Center Thailand

NO OTS

OPERATIONAL DEMONSTRATION AND EVALUATION OF THE FLEXIELE WING PRECISION DROP GLIDER IN THAILAND, MARCH-JULY 1963

การแกซิตการ : ขั้งหมและการประเมินค่าเครื่องร่อมปีกอ่อน - โนประเทศไทยระหว่างเคือน มีนาคม - กรกฎาณะ แสงย

63-017

Author:	Lt. Col. William H. Quinn United States Marine Corps
มู่แตง •	ห.พ. วิลเลียะ อาร์. ควินน์
	นกวิถโยชินะหภัฐอเมริกา

ide 5 2 2 min

T. W. Loundage / Director OSD/ALPA ReD Field Unit

S Minasuta

Singchai Menasuta Major General Commanding General, MRDC

November 1963

Joint Thai-U.S. Military Research and Development Center Thailand

.พฤหจิกายน แสอะ

หูนย์วิจัยและพั∟นาการมหาร ไทย/สหรัฐๆ

ประเทศไทย

ABSTRACT

This report describes the operational demonstration and evaluation of the Eyan Flexible Wing Precision Drop _(PDG) in Thailand during March-July 1963. Thirtyfive drops were made. The report includes conclusions and recommendations, and a summary of flight operations which are intended to provide assistance in development of an operational vehicle.

J han

รายงานนี้อธิบายการเกซิตการโร้งานและการประเมินกาของเครื่อง ร่อนปีกอ่อนขนิด Even Flexible Wing Precision Erop Glider(PEG) ในประเทศไทยระหว่างเดือน มีนาคม-กรกฎาคม แสดะ ได้ปีการตกลอง พึ่งเครื่องร่อน ๓๕ ครั้งในรายงานนี้ได้รรยงอิธธรุปและข้อเลนอแนะกับ รายงานยอบองการทำงานของเครื่องร่อนด้วยความผู้งหมายที่จะให้เป็น เครื่องข่วยในการพัฒนาหาหนะที่จะไปปฏิบัติการ

อาร์โลบล



ŧ

Eullseye! Impact of PDG on top of panel marker used as a traget shows the accuracy that can be achieved in manual control operation.

PREFACE

1. The operational demonstration of the Flexible Wing Precision Drop Glider (PDG) was conducted in Thailand during March-July 1963 by the Joint Thai-U.S. Military Research and Development Center (MRDC) in conjunction with the Ryan Aeronautical Company. The demonstration and evaluation was conducted under an Advanced Research Projects Agency (ARPA) contract administered by the U.S. Army Transportation Research Command (TRECOM).

2. The Ryan Aeronautical Company is producing a detailed report and a film of PDG operations in Thailand.

3. The cooperation of the Civil Aviation Training Center, the Border Police Advisors and the Police Aerial Reinforcement Unit at Hua Hin is gratefully acknowledged. The cooperation of CHJUSMAG Thailand and the Royal Thai Air Force in this project is appreciated. Particularly helpful were DEP CHJUSMAG and the Navy and Army Sections of JUSMAG in providing much needed aircraft support.

ł

 ถาม เวริงการปฏิบัติการของเอรื่องร่อนปีกอ่อนได้กระทำในประเททไทย ในระหว่างเรือน มีนาคม – กรกฎาคม แสะ โดยคูมย์วิจัยและหันมาการทหาร ไทย/สหรัฐๆ โรยความร่วมมือของบริษัทไรอันเอโรนอลิต การสาชิดและการประ-เป็นอ่ายระทำมายให้ผู้ถูกกับองส์การวิจัยโครงการนั้นสูงแห่งกระทรวงกลาโหม แหรัฐๆ โดยการบริหารของกองบัญจากการวิจัยการขนส่งแห่งกองทัพบกลหรัฐๆ

 บริษัทไรอันแอโรนอฟิต กำลังทำรายงานละเอียกพร้อมสังฟิส์มการทิ้ง เครื่องร่อนปีกอ่อนในประเทศไทย

 ๑. นอแปกงกรามอกบอุณิเนอวามร่วยเมือนองหูนย์ปีกอบรมการบินสอเรือน
 ที่ปรึกษาฝารวจภูษรแรยแกนและหน่วยฝารวจพลระที่หัวหินไว้เพียี เธระทั้งขอ
 ๒ฃบอุฒิเนอวามร่วมมือของหัวหน้าหน่วยจังแปกในประเทศไทย และกองหัตอากาศ ไทย ที่ปรั้นก็เอรงการนี้ โกษเณฑาะอย่างยิ่งรองหัวหน้าหน่วยจัมแปก, จังแบก ฝายทหารเรือ และจันแปกปายทหารบก ที่ได้จักเครื่องบิมชิ่งเป็นวิ่งที่ต้องการที่มูก ช่วยผนับแทนงานนี้

TABLE OF CONTENTS

-

Page

PREFACE		•	•	•	•	•	•	•	•	٠	•	•	•	•	•	•	•	•		•	•	•	•	•	٠	•	i
PREFACE	с — Т	HAJ	I	A٨	G	JAG	E	•	e	٠	•	٠	٠	•	4	•	٠	٠	•	٠	•	•	•	•	•	•	ii
TABLE O	F CO	NTE	INT	S	•	•	•	•	•	•	٠	•	•	٠		•	•	•	•	•	٠	•	٠	•	٠	•	iii
AUTHORI	TY.	•	•	•	•	٠	•	•	ł	•	•	٠	•	•	•	٠	٠	•	٠	•	•	٠	•	•	٠	•	1
PURPOSE		•	•	•	•	٠	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	٠	•	•	•	•	•	•	•	٠	2
DESCRIP	TION	•	•	•	٠	•	•	•	٠	•	•	•	٠	•	٠	٠	•	•	•	•	٠	•	•	•	•	•	3
CHRONOL	logy	•	•	•	•	•	•	e	•	٠	•	•	•	•	٠	•	•	٠	•	•	•	٠	٠	•	•	•	5
DISCUSS	ION	•	٠	•	٠	•	•	•	٠	٠	•	٠	٠	•	٠	٠	•	٠	•	٠	•	•	٠	•	•	٠	9
CONCLUS	IONS	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	15
CONCLUS	IONS	-	Tł	11	: 1	AN	GU	AC	Æ	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	16
REC OMME	NDAT	ION	6	•	•	•	•	•	•	•	•	o	•	•	•	•	•	•	•	• '	•	•	•	•	•	•	17
RECOMME	NDAT	ION	ß	-	Tł	ł۷I	I	AI	κCι	JV(Æ	•	•	٠	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	19
FLIGHT	OPER	ιτλ	ON	ß	St	JMM	AH	Y	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	٠	•	•	•	•	•	21
FLIGHT	OPER	AT 1	ON	B	st	IMM	IVH	Y	-	Τŀ	ł۸]	[]	A	VGL	JAC	Æ											22

iii

t

.

AUTHORITY

This demonstration was conducted under Project Agile; Sub Project III---Remote Area Mobility and Logistics System; Requirement--Aerial Delivery Systems; Task---Flexwing Development.

PURPOSE

1. The purpose of conducting the Flexwing Precision Drop Glider operations in Theiland was:

- a. To demonstrate the operational concept and capability of the system to the Thai Armed Forces and Border Police.
- b. To determine the requirements for an operational PDG system in remote areas.
- c. To ascortain the environmental, personnel, training and maintenance problems of operating this system in Thailand.
- d. To make recommendations, as necessary, to solve problems encountered.

These objectives were achieved.

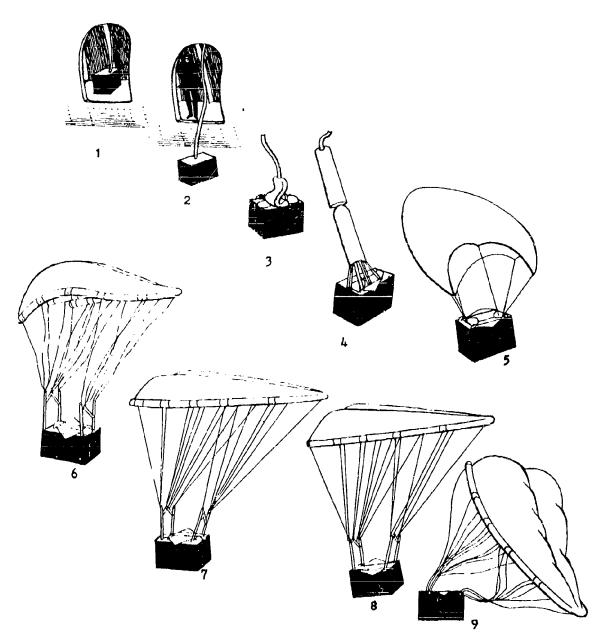
ł

2. In certain instances, as in the case of the Flexwing, where operation of the item under development is conducted by non-U.S. forces, development time can actually be saved by conducting a limited test program in the country concerned. It is considered necessary to ascertain the various environmental, operational and training problems peculiar, for the most part, to the country involved and the necessary modifications required in the system or its method of operation before the operational version is perfected.

DESCRIPTION OF SYSTEM

3. The-Ryan Flexwing Precision Drop Glider (PDG) is a radio-controlled aerial delivery system. It is deployed from an aircraft and has the capability of delivering a 300 lb payload to a designated landing zone at night or in all-weather conditions. The system consists of three main components: a reinforced cardboard cargo container, an aluminum control box, and a folded inflatable wing housed in the recessed center of the control box. In a packed, ready for flight condition, the system measures 24" x 32" x 48" and weighs approximately 386 lb. The high lift capability of the glider wing permits a 3.1 to 1 glide ratio, allowing a horizontal offset of 3.1 ft for every ft of altitude. This permits the pilot to release the cargo some distance away from the drop zone, avoiding energy fire, unfavorable terrain, and disclosure of the position of friendly forces at the drop zone to the enemy. Horizontal offset can be increased or decreased depending on location of the drop aircraft in relation to the wind. The wing has a fixed rate of descent for a given cargo weight which can be increased by steep turns. It is about 11 ft/sec for a 300 lb payload.

4. The Precision Drop Glider has been dropped from a variety of aircraft including the C-47, Caribou, L-20, H-34 and HU-1. The unit is pushed out of the aircraft, usually, but not necessarily, on rollers. The wing, which is packed in a sleeve, is deployed from the sleeve by static line extraction and assumes a reefed parachute configuration. This is designed to slow it down and reduce opening shock. Only six 1,000 lb test lines are utilized during the parachute configuration. Approximately one and one half sec after leaving the aircraft, the air bottle located in the aft end of the center tube is activated and the right and left leading edge and center tube are inflated to



The delivery sequence of the Precision Drop Glider System is shown in the above series of drawings picturing: (1) readiness for the cargo delivery, (2) clearance of the airplane with flexible wing stowed, (3,4) sleave and wing emerging from pack and leaving it, (5) the flexible wing opening to a parachute configuration and inflating, (6,7) transition from parachute to wing, (8) flexible wing inflated and in predetermined or controlled glide path, and (9) landing of cargo container and flexible wing.

ł

6-9 psi forming the semi-rigid supporting structure of the glider. This takes about four seconds. A reefing cutter then fires, freeing the 19 reefed lines and allowing the wing to assume a glider configuration. The wing is 22 ft long and is constructed of a polyester-coated dacron material.

5. At this time, the ground controller at the drop zone can, by remote radio control, either manually control the PDG to the landing point by employing right and left turns, or he can select automatic homing. In the latter case the wing homes on the transmitted signal from the ground transmitter until it passes overhead, at which time it automatically spirals down to a landing in the drop zone. It is designed to land within a 100 ft radius of a ground antenna situated in a 300 ft dia clearing surrounded by trees 150 ft high.

6. The equipment utilized by the ground controller consists of a lightweight antenna, transmitter-control box and a power pack. Total weight of this equipment is about 10 lb. Transmitter range is about 25 miles, line-ofsight. It presently operates on 133 megacycles, but can be designed to operate on frequencies compatible with field radios.

1

CHRONOLOGY

7. On 11 March 1963, a group of five Ryan Aeronautical Company personnel and a TRECOM representative arrived in Bangkok to conduct Flexwing Precision Drop Glider demonstrations under an ARPA contract administered by TRECOM. Three complete PDG systems (with three extra wings) and associated ground support equipment arrived on 13 March and were transported by Caribou aircraft to the test site at Hua Hin the following day. Two additional systems arrived from the states later in the period. The Ryan personnel arrived at Hua Hin on 16 March and commenced unpacking and readying the systems for flight. Working and storage space at Hua Hin airfield were arranged through the cooperation of the Civil Aviation Training Center. Border Police Advisors and personnel from the Police Aerial Reinforcement Unit Camp at Hua Hin were extremely helpful and cooperative. Seven That personnel were assigned to assist in the tests and receive instruction in the maintenance and operation of the system. The proup consisted of two RTN (electronics), three RTAF (airframe mechanics) and two Border Folice (parachute riggers), the latter from the Police Air Reinforcement Unit (FARU) at Hua Hin. They worked very diligently and at the end of the program they were capable of maintaining and operating the system with little or no supervision. Packing, check-off lists, and maintenauco and operating instructions were translated into the Thai language.

8. Flight tests commenced on 27 March at a PARU drop zone three miles north of Hua Hin Airport on the Gulf of Thailand. Aircraft utilized for Thailand tests were limited to the Caribou, C-A7, and H-34. Seven drops were made at this location; all were successful except one. Whenever another

ł



I

Thal trainees checked out in the operation and maintenance of the Frecision Drop Clider System. Border Police, MiAF and MIM pose for photograph at Hua Hin.



ł





I

Froject site for Flexwing operations in Thailand. PDG systems were stored, reintained and checked out at this field in Hua Hin, Thailand. aircraft or helicopter could be obtained, aerial photos were taken. A boat and a helicopter were standing by in the event of PDG going out of control and coming down in the water. This was not too likely since they were dropped over land and the winds were blowing from the sea during this period. However, as the monsoon season approached, the gradual shifting of the winds to the southwest made it advisable to move to a new drop zone three miles south of Hua Hin, which was several miles from the water. This site was a rice paddy area used by the Border Police and was relatively free of houses and other obstructions.

9. On 27 April a demonstration was held at Hua Hin by the Police Air Reinforcement Unit to celebrate the anniversary of their camp. The Flexwing PDG participated in the flight demonstration and also in a static demonstration at the camp. Thousands of people attended, including many dignitaries from Bangkok. Much interest was shown in the Flexwing.

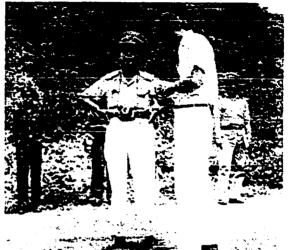
10. Operational drops were commenced on 9 May at Huai Sat Yai which is a jungle training camp used by the PARU unit and located 30 miles west of Hua Hin near the Burna border. FARU trainees would parachute into the camp, remain about seven months and walk out, taking three days. It has a 400 ft dirt strip suitable at present only for helicopter landings. This site, in the heart of heavily forested mountains, was an excellent one for demonstrating the operational and environmental problems that might be encountered in PDG operation. On the first series of drops, one PDG malfunctioned and went down in heavy jungle a mile away from the camp. After positively locating it, its position was shown to PARU personnel and Karen Tribesmen from the helicopter. It took them three days to find and retrieve it on the ground. They were briefed beforehand on how to deflate the wing and dismantle the system. They



Precision Drop Glider in flight over a crowd of thousands at a Police Aerial Reinforcement Unit anniversary demonstration at Hua Hin, Thailand.



Loft. Members of CDTC-T at the Flexwing Tests at Hua Hin, Thailand. Left to right-Col. Skul Kumragse, Col. Lua Karnjanapimai, Commodore Prasong Pibulsonggram.



<u>Right</u>. Mr. Robert Gibson of _____, Ryan Aero Company, explaining Flexwing opera-

tion to Commandant of Royal Thai Marine Corps, Prince Galavarnadis Diskul, Vice Admiral at demonstration at Sattahip, Thailand.



<u>Above</u>. Members of Royal Thai Navy and Border Police observing Flexwing demonstration at Hua Hin, Thailand.



t

Air Vice Marchal March Suriya and Wing Commander Chalao Sattrulee attended Flexwing demonstration at Hua Hin, Thailand.

returned the unit in excellent condition. This particular wing was painted an olive drab color and was extremely difficult to see against the jungle background. Another similarly colored PDG, out of control due to ground transmitter failure, wont into the jungle a week later in the same vicinity, and although it was seen entering the jungle canopy, no trace of it was ever found again either by air or intensive ground search. By contrast, one wing which was painted with a bright white design, stood out quite clearly against the jungle. It was decided to suspend operations in the heavy jungle area until reliability could be improved, rather than risk losing another PDG. This operation vividly pointed out the need for a means of locating air dropped objects in the jungle. Lightweight transmitters or other devices inside the cargo container might be considered, but at least the wing and container should be painted a high visibility color for ease of detection. Delivery of 100 kpm macks of rice into Sat Yai by PDG demonstrated the need for packaging the cargo into man-portable loads and also the need for quick release fittings on the cargo containers. The cardboard cargo containers were found to be lightweight and sturdy and many were used several times.

11. The next eight drops were held at the PARU drop zone south of Hua Hin. Two of these, which were dropped at 9,000 ft from a C-47 deployed into good glider wings but were uncontrollable. Although they were dropped well upwind to the southwest, the high winds carried them several miles over and past the drop zone just off shore into the Gulf of Thailand where they were retrieved rapidly by fishing boats. There was no salt water damage to one system since it floated on the cargo container; the other PDG sank but salt water damage was limited to corrosion of the servo relays and the receiver.



ł

Precision Drop Glider drop from U.S. Navy C-47 over Hua Hin, Thailand. Note riser already free allowing loose line to wrap around metal riser fittings. This particular drop resulted in riser entanglement.



I

Deployment into parachute mode of a Precision Drop Glider in normal operation.



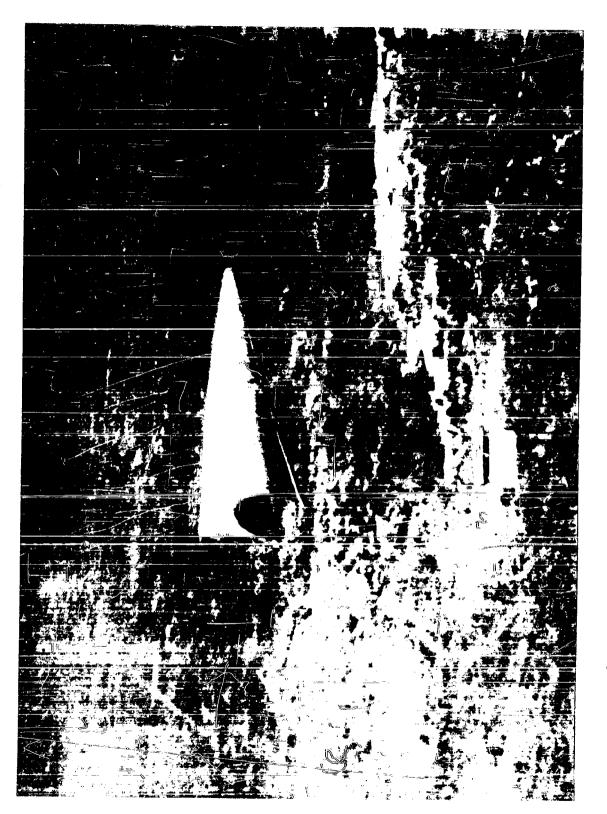
ł

Flexwing Precision Drop Glider in parachute configuration.



ŧ

Head on view of Flexwing Precision Drop Glider in flight over Thailand.





ł



12. On 27 June, two demonstration drops were made at the Thai Naval Base at Sattahip for the Royal Thai Marine Corps and members of the Royal Thai Navy. The rifle range was used for the drop zone as the surrounding area was clear of buildings and obstructions. Admiral Diskul, Commandant of the Thai Marine Corps, expressed a keen interest in the operation and capabilities of the Flexwing. This demonstration was followed by two drops for the Special Forces personnel at Lopburi the next week. The last six Flexwing operations were held at Hua Hin concentrating primarily on Thai controller training. The equipment was packed up on 30 July and the Ryan personnel departed by air for the U.S. on 31 July. Completion of training certificates were awarded to participating Thai enlisted personnel by Major General Singchai, Director, MRDC on 31 July. Of the 35 PDG drops in Thailand, 11 were failures, 5 partially successful and 19 successful. Partial successes are defined as those which had minor malfunctions but still landed within the drop zone. A summary of flight operations is included at the conclusion of this report. , ⁻⁻

DISCUSSION

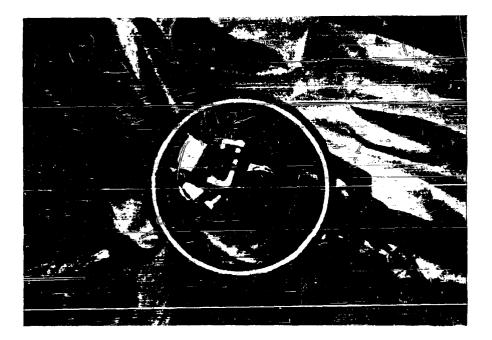
13. Early in the program, it became apparent that the main cause of malfunction in the PDG was line entanglement. Entanglement is caused by the line coming free during the parachute mode and wrapping around the wing, causing distortion of the wing when it deploys into the glider configuration. The lines causing the problem are those lines not used in the parachute mode. They are stowed on the wing gussets under restraining bands until needed for the glider configuration. Twisting and flexing of the wing during deployment free this excess line prematurely, allowing it to flail around in the airstream and wrap around the wing. The ribers were also coming free prematurely and loose line twisting eround the heavy metal riser fittings caused additional entanglement problems. A field fix was attempted to restrain the risers but it was only partially successful.

14. Line breakage was another problem encountered. Six 1,000 lb test lines are used in the parachute mode. These must absorb the opening shock which is approximately 10 GPs. Resourcements should be made of the normal opening load on each line to determine whether breakage is caused by uneven distribution of the load or insufficient line strength. If any lines are tangled as the parachute form deploys, the opening load will definitely be distributed unevenly and probably will result in line breakage.

15. Demonstration of homing was not required under the contract; however, the howing mode was actual d on Many occasions, and in soveral instances worked quite well. One result noted after switching to the homing mode was a violent turn from which the PDG would not recover until control was returned to manual.



This picture shows a Flexwing with entangled riser lines. This had the effect of reefing the forward lines, causing a slight distortion of the glider wing. This wing was controllable but had a higher sink rate and a faster forward speed than the normal wing.



View of riser which has been cut halfway through by a loop of time entangled around metal riser fitting



This photo shows the excellent condition of wing, control and cargo box after a normal flight.

16. On 30 July, the Flexwing drop from Hua Hin was instrumented to record the control signal applied to the servo motors. Tone isolators controlled by the right and left control signals were recorded on tape and analyzed. These were compared with the control signals actually sent from the ground. Because of the failure in this flight, only 120 sec of recording were available. The following information has been deduced from the recordings:

- <u>a</u>. During most of the flight the manual left and right control seemed to be correctly applied to the servo motors. The time required to go from the left stop to the right stop and vice versa was about 7 sec. During the 15 sec period when the homing signal was transmitted, the recorded signals indicated that the servo motors were driven, in this case, to the left homing stops. Although the Flexwing was circling at a rate of about one revolution every two sec there was no further control signal applied to the servo motors during that 15 sec period.
- b. It is possible that one of two things happened during the homing stage of this particular flight. Because of the failure of the Flexwing to perform normally, it is possible that the time constant in the control circuit did not permit response during the relatively rapid circling action. It is also possible that because of faulty logic wiring the control system locked, preventing further control by the homing signal. Experiments which were performed on the last test flight, even though performed on a defective wing, still indicated that relatively simple instrumentation of the Flexwing would be useful as a source of preliminary data prior to more sophisticated instrumentation.

<u>c</u>. A program for development of a more satisfactory homing system is now underway in CONUS. Data obtained from an extensive communications project (SEACORE), presently in progress in Thailand, will be made available to insure that the electronic environment of this area is considered in its design.

17. With the arrival of the rainy season at Hua Hin, it became increasingly difficult to keep up maintenance on the Flexwing systems. The bonding coment used had an extremely short shelf life and had to be kept refrigerated. Bonded areas would take a long time to set and would not hold properly in the high humidity. A stable quick drying coment is needed that requires no special handling or storage. Soveral wings became unuseable during this period due to bonding problems.

18. On the last drop, a 55 gal fuel drum was used as cargo. It was ballasted with send to a weight of 200 lbs. Although this PDG suffered entanglement, no unusual launch or flight characteristics were noted with this particular payload. It is suggested that only full drums be used in actual drops to proclude center of gravity shift and possible severe oscillation.

19. In monual operation of the glider, it was observed that controlling the FDG to a point directly overhead and then commanding the maximum left or right turn resulted in the simplest and most accurate method of bringing the PDG into the drop zone. It calls for less skill on the part of the operator reducing the controller training time, and has the advantage of decreasing the time in the air of the PDG. This reduces the time it can be observed or fired upon by the enemy. This is caused by the increase in rate of descent due to the steep turn. In addition, the lower panel of the glider wing collapses in a prolonged steep turn, further decleasing lift and increasing

the rate of descent. When the PDG is about 100-200 ft from the ground, application of opposite turn command will cause the panel to "pop out" reducing the rate of descent to allow the cargo to touchdown normally. Thai controllers undergoing training proved quite adept at controlling. Experience with them indicated that controller training of local forces would not be a major problem.

20. Discussions were held with many of the thousands of people who witnessed Flaxwing demonstrations in Thailand. The general feeling was best expressed by Border Patrol Police Advisors. They felt there was a need for the PDG, provided reliability could be improved and the homing system made to work properly. One or two key drops could well pay for the cost of the system. It would not replace the mass parachute drop due to cost and complexity, although multiple drops would be possible in the homing mode. It would be most profitably employed in situations where terrain, weather, enemy fire or darkness made parachute delivery hazardous or uneconomical, and in drop areas like ridges, where inaccuracy results in irretrievable losses. Resupply of friendly patrols in the jungle, without giving away their location to the enemy, is a typical case where the offset capability of the system could be put to good use.

21. Consideration was given to use of an airborne transmitter to commandcontrol the PDG to a landing from the drop aircraft. Technically this is quite simple. The difficulty lies in the ability of the airborne controller to judge the height of the PDG from the ground. It might be worthwhile in certain isolated instances, but a reduction in drop accuracy must be expected. Also, of course, homing would not be useable.

22. Methods of delivering the ground transmitter equipment to the ground unit were considered. It appears that patrols and other units requiring resupply could carry the additional ten pounds of equipment. Spare batteries could be dropped to them as a resupply item. Recent history in insurgency shows that to be effective in the juncle a unit must remain in it for a considerable period of time. This is impossible to do unless the unit's members are resupplied by air because they simply cannot carry enough supplies on their backs for the period required. Fatrol effectiveness in Malaya against the communist terrorists, for example, was greatly increased when resupply by air because prevalent.

23. Patrols in the jungle carrying the FDG ground transmitter equipment could schedule their resumply points by radio and could be assured that their location would not be given away to the energy because of drop aircraft noise. With normal parachute resumply the insurgents bear the aircraft at low altitude and know that a patrol is somewhere close by. With the FDG, the drop aircraft could come within six miles of the drop point at 10,000 feet altitude for release of the FDG (in the homing mode), with little chance of personnel on the ground detecting it.

24. Other methods of delivering FDG ground transmitting equipment include normal parachute delivery and free fall in a strong shock-absorbing container. But these are alternate means; the primary method should be that of requiring the resupplied unit to take it with them. It appears that the normal method of use for the PDG would be in the homing mode, unless it was desired to land the PDG in an area distant from the transmitter which was visible to the ground controller.



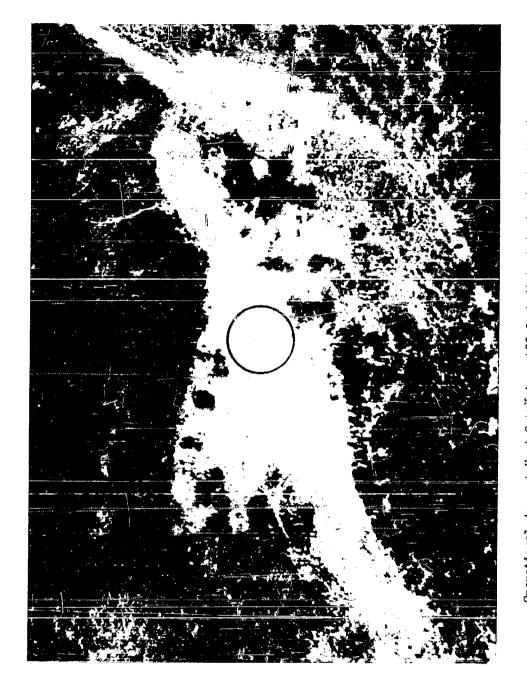
ł

Mr. Gibson controlling PDG at Hual Sat Yai. Observing are Mr. Poderewski of Ryan Aero Company and Mr. Tom Fossmire, Border Police advisor.



ł

Operational drop at Huai Sat Yai near Burma border. Note rugged terrain, also how the contrasting colors of this particular Flexwing stand out.



I

Operational drop at Huai Sat Yai, a 400-foot dirt strip in the heart of the mountains by the Burma border, 30 miles west of Hua Hin, Thailand.

25. A film of Flexwing Flight Operations in Thailand will be made showing all aspects of operations in Thailand. The Ryan Aeronautical Company is producing a detailed report of operations in this country, including a film. The Ryan personnel did an excellent job in Thailand, under conditions that were often very trying.

I

CONCLUSIONS

26. The conclusions reached as a result of PDG evaluation and demonstration flights in Thailand are as follows:

- <u>a</u>. There is a need for an operational version of the Flexwing Precision Drop Glider, but reliability must be improved to at least 90 percent and automatic homing must operate satisfactorily.
- b. Utilization of the PDG would be in the form of a specialized aerial delivery vehicle for high priority items under conditions which make normal parachute delivery impractical, i.e., enemy fire, high winds, night or overcast cloud conditions, hazardous terrain, etc. The anticipated expense of the PDG precludes its use in mass drops except in highly unusual circumstances.
- c. Relatively unskilled forces can learn to operate and maintain the PDG with normal funtur lies and on-the-job training.
- d. The present cargo capacity of the PDG is satisfactory. The unit can be manhendled by several men. Any increase would result in bundling problems requiring special equipment.
- g. It will be necessary to utilize some maximization aid such as a portable lightweight radio beacon at the drop zone to enable the drop aircraft to locate it at night or in overcest conditions. Several such beacons, compatible with present aircraft radios and navigation equipment have been tested by CDTO-V. A receiver in the aircraft to pick up the PDG ground transmitter signal might also be utilized.

- f. Bonding cement presently in use is unsatisfactory. It requires too much special handling and too much drying time:
- g. Ruggedness of wing construction and ease of maintenance of control box components must be improved for operational use.

<u>811</u>

สมบ์การประเมินกา เครื่องรอมปีกออบซึ่งกระหวในประเทศไทย ปรากฏกังนี้

. ควรจะมีเครื่องร่อนปีกอ่อนสำหรับใช้งาน แก่จะค้องแก้ไรปรับปรุงให้มีความแน่นอนอย่าง น้อย ๔๐๕ และมีเครื่องนำทางอัคโนมัติที่เข้งานได้แลพอสมควร

ควรถือว่าเครื่องรอบปีกอ่อนเป็นพาหนะพิเคษสำหรับส่งสิ่งอุปกรณ์ทางอากาศ ใช้ส่งสิ่งอุปกรณ์
 ที่มีความเรงควนอันกับแรกซึ่งจะทำการส่งค้วยรมชูชีพไม่ได้ เร่น ช้าศึกระคมซึ่งอยู่ อมแรง เวลากลางคืน
 หรือเมฆปกลสุมทั่วไป ภูมิประเทศพุรกันการ ฯลฯ เนื่องจากเครื่องรอบบรากาแพงจึงใช้เป็นจำนวนมากไม่ได้
 นอกจากในกรณีที่เศษจริงๆ

 พหารที่ไม่มีความรู้ในเรื่อง เครื่อง รอนนี้อาจทึกษาการใช้งานและการของบารุงได้จากกำแนะนำทั่วๆไป และอีกไปด้วย

 สมรรถนะในการบรรพุกของเครื่องรอนเท่าที่มีรณะนี้นับว่ากีแล้ว เครื่องรอบขนากนี้โข้อนหลายๆคน ทำงานก้วยมือได้ เครื่องใหญ่กว่านี้จะเกิดบัญหาต้องใช้เครื่องมือพิเศษขึ้น

ะ. กวรมีเครื่องข้ายเดินอากาศเขนเครื่องวิทญบีลอนกระเป่าหิ้วไว้มหำบลรับของ เพื่อให้ บ. ทิ้งเครื่อง ร่อนหาทำบลรับของได้ในเวลากลางดีนหรือในเวลามีเมฆปกกลุม ศูนย์พัฒนาการเวียดนามใต้ได้พกลอยเครื่อง วิทญบีลอนไปแล้วหลายเกรื่อง เครื่องเหล่านี้โช้ดีกก่อกับวิทยุและเครื่องข่ายเดินอากาศที่ดีกตั้งอยู่บน บ. ในขณะนี้ได้ เกรื่องรับวิทยุที่ดิกในเครื่องบินที่สามารถรับสัญญาณจากเครื่องทวบคุมเครื่องรอนดีอยูที่พื้นดินได้ก็สามารถใช้ดีกต่อ หากำบลรับของได้

 ษ. น่ายาชิเมนต์เชื่อมปีกเครื่องรอนที่ใช้อยู่ขณะนี้ยังไม่กี่หอ ต้องมีวิชีการใช้พิเศษมากเกินไป และต้อง ใช้เวลาบาบมากเกินควรกว่าน้ำยาจะแห้ง

ควรปรับปรุงเครื่องรอนให้มีความแข็งแรงพนทาน และบรับปรุงให้การขณบกรุงพืบควบคุมทำได้งายๆ

RECOMMENDATIONS

27. It is recommended that the development program be continued on the Precision Drop Glider with the following considerations in mind:

- <u>a</u>. Redesign line and riser stowage. Lines and risers coming free and flailing around during the parachute mode caused entanglement which resulted in distortion of the wing or loss of control on many of the FDG drops in Thailand. This was the greatest single cause of failure. Lines and risers should not be free until required.
- b. Measure the load distribution on the six lines used in the parachute mode to ascertain if line breakare is caused by uneven shock load distribution or insufficient line strength, and take remedial action accordingly.
- c. Commance a program to make the homing mode reliable. (It is understood that this is presently underway). Without homing, the PKK would not be a useful operational delivery system.
- d. Whenever possible, components should be made as light in weight as possible, e.g., air bottle, control box.
- g. Thought should be given to use of a drogue chuts or other means to slow down the FRG prior to glider wing deployment. It is recognized that this will raise the minimum drop altitude for the PDG, but this is not significant since the advantages of the vehicle are in dropping it at a high chough minimum altitude to give maneuvering room.
- <u>f</u>. PDG wings and cargo box should be painted a high visibility color for operation in juncle and mountainous areas. The advantages

gained in retrieval would more than offset any advantage an enemy might have by being able to detect the wing in flight more easily.

- g. Cargo box straps should be fitted with quick release fittings for instant accessibility of the cargo upon landing. When used operationally, thought might be given to packing the cargo in individual 40 lb loads in disposable canvas containers, possibly with two arm loops attached so it could be easily carried on the shoulders.
- <u>h</u>. Metal fittings on the risers should be reduced in size and made flush with the side of the riser strap. The present heavy metal fitting catches free loops of line in deployment causing entanglement and distortion of the glider wing.
- <u>i</u>. Design a better "guide" for winding control line on the worm gear. Present system allows winding in single or multiple layers of line causing uneven control response.
- <u>j</u>. The wing must be mide more rugged. Possibly some form of "inner tube" construction with a self-scaling capability could be designed. Fresent bonding technique is time consuming and an improved cement is needed which requires less drying time.
- k. Color code fittings and control lines to prevent mismatching and resultant malfunction, i.e., control reversal, etc.
- 1. Consideration should be given to designing a pod for the PDG so that it can be carried externally under the wing of an aircraft and released.

- m. Consideration should be given to possible water landings or use during heavy rainstorms. Components should be made as moisture proof and corrosion resistant as possible.
- n. Deployment parameters should be increased. Drops should be possible from higher airspeeds and higher altitudes. Use of a drogue chute, as mentioned above, would permit this.

o. An effort should be made to reduce the unit cost per PDG.

18เสนอนนะ

เห็นควรทำการพัฒนาเครื่องรอนปีกอ่อนต่อไปโดยกำนึงถึง

 การออกแบบที่เก็บสายรมและสายยึกโยงใหม่ สายรมและสายยึกโยงที่หลุกออกมาสบัตอยู่ในระหว่าง ที่เครื่องรอนกางเป็นรูปรมชูชีพนั้นเองได้เกิกพันกันชิ้น ทำให้รูปร่างรองเครื่องรอนผิดรูปหรือบังคับไม่ได้ เรื่องเชนนี้เกิดขึ้นหลายครั้งในการทดสอบในประเทศไทยและเป็นสาเหตุของความบกตรองที่มีมาลที่สุด ไม่ควร ปลอยให้สายรมและสายยึกโยงหลูกออกมาจนกว่าจะถึงเวลาที่สมควร

 การวัตการ เฉลี่ยน้ำหนักที่เกิดแก่สายยึกโยง b เส้นที่ยึกโยง เครื่อง รอบรณะยัง เป็นรูปร่มรูชีพอยู่นั้น เพื่อจะได้พราบแนวา การที่สายยึกโยงชากนั้นเกิดจากแรงกระชากกอสายชึกโยงที่เฉลี่ยน้ำหนักไม่เทากันหรือเกิด จากสายชึกโยงไม่เหนียวพอ แล้วจัดการแก้ไขเสีย ค. การทำให้เครื่องวิทยุบังคับ เครื่องร่อนมีความแน่นอนยิ่งขึ้น ถ้าไม่มีเครื่องวิทยุบังคับ แล้ว เครื่องรอนก็ไม่มีประโยชน์

<. ส่วนประกอบควรมีน้ำหนักเบาเท่าที่จะทำใด้ เช่น ขวดอัดอากาศ พืบควบคุม

 ควรมีรมค้านหรือใช้วิชีโควิชีหนึ่งที่จะทำให้การคกของห่อเครื่องร่อนก่อนที่จะกางเป็น รูปเครื่องร่อนนั้นข้าลง ถ้าทำไค้กังนั้นก็จะทำให้เกรื่องร่อนได้ระยะสูงเพิ่มขึ้น แต่เรื่องนี้ไม่ถือเป็น เรื่องสำคัญ เพราะประโยชน์ของเครื่องร่อนนี้อยู่ที่การทิ้งในระยะสูงเพียงพอที่เครื่องร่อนจะร่อนได้
 ควรหาสีเครื่องร่อนและหีบบรรจุของค์วยสีที่เห็นได้ชักเจนถ้าจะใช้งานในภูมิประเทศ ที่เป็นป่าเขา ประโยชน์ของทารหาสีเช่นนี้ก็พือหำการเกียกลับมาใช้ได้อีก ซึ่งพอจะสบล้างข้อเสียคือ ข้าทึกตรวจพบเครื่องร่อนฉนะอยู่ในอากาศได้ง่ายเสียได้

 สายวักหีบบรรจุข้องควรปลทออกไก้ง่ายเพื่อให้สามารถเปิกเอาสิ่งของไก้ทันที่เมื่อลงถึง พื้น ในการใข้งานควรจะหอของก้วยน้ำใบเป็นหอๆตนักหอละ 🕹 ปอนก์ มีผู่หิ้วสองข้างเพื่อเอาขึ้นแบกบ่า ไก้ง่าย

และ โลหะที่คิดปลายสายรมควรมีขนาดเล็กลงและมีขอบเสมอกับข้างๆสายรม ขณะนี้โลหะที่คิด ปลายสายรมใหญ่ทำให้สายยึดโยงรมซึ่งปลิวลอยอยู่นั้นมาเกี่ยวคิดเข้าทำให้เกิดการพันกันยุ่งและเกิดการ บัดงออื้นที่ตัวเครื่องร่อน

 ๑้อม้วนสายบังทับควรออกแบบให้กี่กว่านี้ระบบพื้นปืนอยู่ขณะนี้ล้อม้วนเชือกขั้นเกี่ยวหรือ หลายขั้นทำให้การตอบของส่วนบังศัมไม่เห่ากัน

 ค้องทำเครื่องรอนให้แข็งแรงมั่นคงกว่านี้ นาจะออกแบบให้มียางในที่โครงสำคัวและบางใน อุครูรั่วได้เอง วิษีการปะบางชนะนี้กินเวลามาก ควรมีแกปะบางที่ดีกว่านี้ซึ่งแห้งเร็วขึ้น

••. ทวงทาสีเป็นเครื่องหมายทามขึ้นส่วนและทามสายควบคุมเพื่อป้องกันใส่มีกต่อผิกซึ่งทำให้ เครื่องกลไกทำงานนิก เช่น ทำให้การบังคัมกลับทาง เป็นต้น

• ควรพิจารณาออกแบบพื้นรรจูเครื่องรอนซึ่งดิดไว้โค้ปีก บ.แล้วปลุดออกได้

•๓. ควรพิจารณาออกแบบให้เครื่องรอบลงในน้ำหรือใช้งานขณะฝนดกหนักได้ ส่วนประกอบควร ทำให้ป้องกันความขึ้นและกันสนิมด้วยถ้าทำได้

 <. โอกาสที่จะใช้เหมืองร่อนนี้กวรมีมากอื้น การทั้งจาก บ.ที่มีความเร็วมากๆและที่ระยะสูง มากๆได้ ถ้าใช้รมต้านถือาจทำได้ดังกล่าว

• ... ควาหาทางอกวากาเครื่องรอนอง

FLIGHT OPERATIONS SUMMARY

FLIGHT OPERATIONS SUMMARY - THAT LANGUAGE

:

IS SUMMARY	
OPERATION	
FLIGHT	

Remarks	o. ĸ.	Inadvertent downwind tu rn by controller	о.к.	Good homing indication but offset about 15 ⁰	Lost air at 2001, umpact in trees on edge of D7	Bottle chute line failure, #1 R H overnose	о, к.	Bottle line failure, control slow but O.K.	#4 L H leading edge over tail cone, spiral to impact	Good homing flight. Police Aerial Reinforce- ment Unit Anniversary Demo. Good PDG but serve burnout on final
Vehicle Success	X	¥	Y	, ,	Partial	7.	Y	*	Z	Partial
Impact	12	100	30	110	009	2500	21	ŝ	1500	0021
Oifset	3000	3000	005	7500	5000	3000	3000	0	0	5000
Launch Speed (KIAS)	50	ώ 5	с 0	<i>75</i>	Ю Э	85	85	ίς. Γ	S.	50
Cargo W1.	215	215	215	515	215	007	007	200	200	007
Altitude	2300	2500	5000	\$000	0004	5000	2000	0002	7000	ອດຕອ
Aircraft	H-34	H-3 4	H-34	Caribou	Caribou	Carrbon	Caribou	Caribou	Caribou	H-34
Date	3=29	3-29	7-1-	1 1 1	ند. ۱	-1-1-	-12 -12	61-+	61-t-	4-27
F11.	•	•• •	3.	.	ů.	2		æ.	. .	10.

Demo. Good PDG but servo burnout on final approach at 200ft. alt.

о. К.	Prolonged steep turn resulted in insufficient altitude remaining for PDC to land in DZ	о. к.	Nose chute line failure and entanglement. Spiral to impact in the jungle. Karen tribesmen retrieved. <u>Sat Yai</u>	Broken L H control line, apparently snagged on sharp edge of control box. PDC controlled satisfactorily to landing. Sat Yai	O.K. Sat Yai	Slow spiral to impact, transmitter failure from excessive-heat (direct sunlight). PDG lost in jurgle, not recovered Sat Yai	Power switch mal- function, high winds. Landed in Gulf of Siam. Retrieved by fishing boats.
Х	Partial	¥	z	Partial	Y	Z	z
300	4000	540	4 500	700	54	3500	5000
2000	5000	5000	5000	0	000 <u>-</u>	0005	0006
50	50	50	75	70	00	60	75
200	200	200	220	220	200	200	200
, 5000	5000	5000	5000	2000	5000	5000	0006
H- 34	H-34	H-34	R4D	R4D	H-34	H-34	C41
5-2	5	5-2	5 - 9	5 - 9	5-15	5-15	5-28
11.	12.	13.	14,	15.	16.	17.	18.

.

,

Joint failure in glider nose , loss of air at about 4000', water impact, retrieved by fishing boat.	Entanglement – #2RH. leading edge over the nose	Entanglement - #2 RH leading edge over the nose	thigh winds	High wirds, control reversal	Riser enlanglement but controllable	0.K.	O. K. <u>Sattahip</u>	Entanglement, <u>Sattahip</u>	High winds, sluggish control <u>Lopburi</u>	O.K. High winds. Lophuri	Riser entanglement but controllable	О. К.
Z	7.	2	Χ	ж	Partial	بر	Y	Z	;	Y	X	
4 500	1500	0007	150	150	150	511	14 16	3000	1500	200	с С	200
0006	3040	0608	1000	900†	1000	3500	1000	1000	1000	2000	4600	4500
۲. ۲	ċ٢	ς. Σ	00	0%	31		Cŝ	5Ù	:C [5-12	5 Ĵ	e g
200	500	500	007	002	200	202	007	200	200	500	200	200
000 <u>6</u>	2 500	2500	4000	1000	3000	0527	2500	0062	1200	1200	000+	000 1 -
2 -1-1	C) X C) X	R4D	H +}+	т? т Н	RHD	C F N	H - 34	H-34	Caribou	Caribou	11-34	11-31
5 - 25	6-6	6-6	6-14	+	6-20	6-20		6-27	7-3	1-3	- 12	7-12
. []	-07		22.	23.	24.	25.	26.		. 0	-65 -	30.	-

١

Ł

-

•

O.K. Homing indication	O.K. Homing indication	Tape recorder in carguebox monitoring servo control voltage. Entanyle- ment # 1 line over nose, spiraled in.	55 gal drum as cargo. Entanglement of control line suspected, spiraled in
¥	¥	Z	Z
125	200	¢.000	3060
4000	4000	6000	3000
S S	85	25	75
200	200	500	200
1000	4000	2000	5000
H-34	H-34	Caribou	Caribou
7-23	33, 7-23	7 - 30	35. 7-30
32.	33.	34.	35.
,			

1

Cargo weights varied between 170-220 pounds during the tests NOTE: 1.

For the overseas tests flight parameters were limited to the following 2.

a. Maximum drop speed - 95 KIAS

b. Maximum drop altitude - 9000 fuit

c. Cargo weight - 200 pounds

d. Homing mode was not a requirement

Impact distance from the target are greater than normal in many cases due to controller training. ъ.

มายคารข่อยุถุการปฏิษัติการปร

,

นหากเสน		ผู้บังคับ เตรื่องรอนบังคับใหลงกามอมโคย	กวามหลังเผลอ	บังคับโทยอักโนมพิ แก่นิกไป «๔ องหา	อากาหรัวทระบะสูง ๒๐๐ พุท ฉงบนคนไม	วิมฑำบลรับของ สายกอเขาขวกอักอากาลชักของ สายนึก	โยงสายที่ < ทางขวาพันทัว		สายหอเนาขากอักอากาหมักของ การ	บังคับหวนทเรียบรอย สายยึกโยงสายที่ ๔ ทางชายพันหาง	กวงวงกวาง ๆ รนถึงทีน แสกงที่งานของกองสนับสนุนทางอากาห์	ของคำราร เครื่องรอนเรียบรอย รอน เน้าหาเป้าเรื่อยรอน แทกลไกบังกับไหม
נומאו חזני	lnun	ไทเม	, Inua	lnua	พอใช	ไม่ได้ยอ		Inua	Inua	ไม่ได้เล	ູ ກີດໃຈ	
ระบะหางจากเป่า แลที่ได้รับ เนื้อลงถึงพื้น มิก	q.	00 •	Ş	9 •	poq	00 19 19		ŧ	۷.	, croo	Coal€	
กวามเว็ว ระยะหางจาก ธระทั่ง เป้าขณะหิง นอท ทิก	00016	000	8,	r)200	6000	0000		0 00	0	o	ون ب	
ความเร็ว ชรุะพัง นอท	ડ	ž	০ন	r. K	સ	3		સ	ų	ÿ	ç	n, , , , , , , , , , , , , , , , , ,
น้ำหนักบรรหุก น้ำหนักบรรหุก ที่เครื่อจรอน ปอนกั	100 C	rs ć	ور 12	19 19 19	2 eq.	0 N		0 	000	0 S) J	
ความยู่ง ทิท		00,24	ç	500 3	6000	000		6000	rivoo	4000		
איז ער געני	کر ا س	H ak	کر ا بت	้าน้ำ	ตารีมู	ก็เก		คาริษู	น้ำเก	กับนี้	Н - ек С	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
วัน เรือน ปี น.ชังง	ษะ นี้.ค.ณ	the il. n. ob H - ne	6 L1.U. ob	¢ 111.11.04	ב ואיוו.סו	4 11.11.de		אסיחיחים	•€ 11.U.of	ود ا زاران مل	iari 111.11.01 H ar	
	•	<u>.</u>	3	¥.	و،	• بہ		F. •		ه چ ^ن	•	

•

:

ใหมายนาย	/	น้ำยาอนเกลิงระบะสูง ๒๐๐ ซู่ก	เหรืองรอบเฉี้ยววงแคบเป็นเวลาแาน	ทำให้เสียระยะสูงเร็ว		ตายยึกใบงหัวเกรื่องรอนชักของและพันยุ่ง	หวงวงกวาง ๆ จนถึงพื้น ชาวกรเหรียง เกี้บริเวโน ทั้งที่หวยสักใหญ่ สายบังคับหางชายขากเพราะเกี่ยวแง่พื้บ	กวษกุม การบงกปรงเมเคยส พงพหวย อักใหรู นั่งเพวยอักใหรู	เครื่องสงเลียเทราะรอนจักรากแถงแกก	เกรื่องรอนควงวงกว้าง ๆ รนถึงพื้น คนหา ไม่หอบ ทั้งพี่ม่วบลักใหญ่ ฉวิทย์ไท่เดีย ลมแรง องในทะเล	1
נומא ר ו אני י		, nua	พอโร	2	lnua	ไม่ไก่ยล	พอโร	ไทยส	ไม่ไกแล	ไม่ไก่ผล	•
านการคราย เป็น เป็นการคราย เป็นการคราย เป็น เป็น เป็น เป็น เป็น เป็น เป็น เป็น	r.	ويدره	فردده		ちんい	ولادى		i Vi	n č oo	3	
ระยะหางจาก ไประเริง	ĥ	6.000	ξ Ω Ο		0003	к vou	0	\$ 000	é ouo	000 •	
กวนเเร็ว ชณะทั้ง	าเอน	ور 0	ξO			14.5	or	ጃ	8	2	-
น้ำหนักบรรรุก ความเเร็ว ที่เครื่องรอน ขณะหิง	laun	2				Contra		200	008	S S	-
น เมือง เม เม เปิง เม เมือง เมือง เม เปิง เม เม เปิง เมือง เมือง เมือง เมือง เมือง เมือง เมือง เมือง เมือง เมือง เม เม เม เม เม เม เม เม เ เม เม เม เม เ		6 00	ř. 00		é ocio	(coco	500	000	ڊرمي م	000 \$	
1.1%		H 	ус 1 Ш		28 1 1	C - 64	ب ب د	Н - 256	Н – ах	در ا در	_
ži theu I		h n.A.o	40. N. N. M		ha 11. A. ab	4 N. n. ob	د ۲.P.Q	•č 11. ab	•č 11. n. cb	dc. 1	
 775		3			• 10 •	14 •	4 19 19		÷194		-

.

.

. .

,

\mathbf{r} \mathbf{k} k	We W. N. A. ob $G = e_{i1}$ ϵ_{i000} becomebecome ϵ_{i1} LD. H. ob $G = e_{i1}$ ϵ_{i000} become ϵ_{i1} LD. H. ob $G = e_{i1}$ u_{i1000} b_{i10} ϵ_{i100} bD. H. ob $G = e_{i1}$ u_{i1000} become ϵ_{i2} ϵ D. H. ob G e_{i1000} become ϵ_{i2000} ϵ D. H. ob G e_{i1000} become ϵ_{i1000} ϵ D. H. ob E_{i1000} become ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ D. H. ob E_{i1000} become ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ D. H. ob E_{i1000} become ϵ_{i100} ϵ_{i1000} ϵ D. H. ob ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ D ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ D ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ D ϵ_{i1000} ϵ_{i1000} ϵ_{i1000}	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	<u> </u>
$ \begin{array}{c ccccc} b & \widehat{J}_1 U_1 \partial u & C &= c e^{i} & i & i & i & i & i & i & i & i & i &$	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	
$ \begin{array}{c ccccc} b \ 11.11.0^{\circ} b \ - \epsilon i \\ \dot{a} \ 11.11.0^{\circ} b \ - \epsilon i \\ \dot{a} \ 11.11.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.0^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.01^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.01^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.01^{\circ} b \ 11 - a \\ \dot{a} \ 11.01.01$	$ \begin{array}{ccccccc} b & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{C} & - & c_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{C} & - & c_1 \\ \bullet & \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{C} & - & c_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{C} & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{C} & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{U}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & & \widehat{J}_1 & - & \sigma_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & & \widehat{J}_1 & - & & \widehat{J}_1 \\ \hline \bullet & \widehat{J}_1, U_1, O_2 & - & & & & & & & & & & & & & & & & & $	
$ \begin{array}{cccccc} \mathbf{b} & \mathbf{b} & \mathbf{b} & \mathbf{b} & \mathbf{c} & c$	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	
• $\hat{1}_{1}, \hat{1}_{1}, \hat{1}_{2}, \hat{1}_{1}$ • $\hat{1}_{1}, \hat{1}_{1}, \hat{1}_{2}$ • $\hat{1}_{1}, \hat{1}_{2}, \hat{1}_{2}$ • $\hat{1}_{1}, \hat{1}_{2}, \hat{1}_{2}$ • $\hat{1}_{1}, \hat{1}_{2}, \hat{1}_{2}$ • $\hat{1}_{1}, \hat{1}_{2}$	• • 1.1.1.ab II - • • • • • • • • • • • • • • • • •	
•• \hat{J}_{1} \hat{U}_{1} $\hat{U}_{$	• \vec{A} . \vec{U} . \vec{cb} \vec{H} - $\vec{a}\vec{x}$ • \vec{c} \vec{J}_1 . \vec{U} . \vec{cb} \vec{H} - $\vec{a}\vec{x}$ • \vec{c} \vec{J}_1 . \vec{U} . \vec{cb} \vec{H} - $\vec{a}\vec{x}$ • \vec{c} \vec{J}_1 . \vec{U} . \vec{cb} \vec{L} = $\vec{a}\vec{x}$ • \vec{c} \vec{c} \vec{c} = $\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$ = $\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}\vec{c}$	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	
$\begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} $	is $\hat{J}_1, \hat{U}_1, \hat{O}_2$ \hat{C} - $\hat{c}\hat{c}\hat{c}\hat{i}$ is $\hat{J}_1, \hat{U}_1, \hat{O}_2$ \hat{C} - $\hat{c}\hat{c}\hat{i}\hat{i}$ is $\hat{J}_1, \hat{U}_1, \hat{O}_2$ \hat{C} - $\hat{c}\hat{c}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{O}_2$ is $\hat{c}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{O}_2$ is $\hat{c}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}\hat{i}i$	
$ \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c}$	$ \begin{array}{c} \label{eq:constraint} \begin{tabular}{c} \b$	
be $11.11.cd$ $C = 6i$ terks	has \hat{H}_{1}, \hat{H}_{1} or $\hat{C} = \epsilon \hat{M}_{1}$ implies induction into $\hat{C} = \epsilon \hat{M}_{1}$ implies induction into $\hat{C} = \epsilon \hat{M}_{1}$ implies induction into $\hat{C} = \epsilon \hat{M}_{1}$ induction into \hat{M}_{2} induction into \hat{M}_{2} induction into \hat{M}_{2} induction \hat{M}_{2} induction into \hat{M}_{2} induction \hat{M}_{2}	
$ \begin{array}{c} \left\ \begin{array}{c} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 $	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	Í r.un
$ \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \begin{array}{c} \end{array} \end{array} \end{array} \end{array} \end{array} \\ \begin{array}{c} \begin{array}{c} \end{array} \end{array} \end{array} \end{array} \\ \begin{array}{c} \begin{array}{c} \end{array} \end{array} \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \end{array} \\ \end{array} $	$ \begin{array}{c} \mathbf{r} \mathbf{r} \mathbf{r} \mathbf{r} \mathbf{r} \mathbf{r} \mathbf{r} r$	
in n.n. w coso secon intra coso	ท ก.ก.ณ์ การีนู ๔๐๐๐ ไละอ ไละอ เท่น ๔๐๐๐	

โ หมากนาห	ณะแรง ทั้งที่ลูกญรี	สายยึกโยงพันพัน แก่ยังพอบังคับได้	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	บังหับไทยอัทโเมษิ	บังคับไคยอักในเพิ	ไม่ไก้ผล บรรรุเกรื่อง บันทึกเสียงไว้ในที่เบรรรุรอง	เพื่อบันซึกลับรายการบังคับกลไกในหืบ	ควบคุม สายนึกใบงพันหัวเครื่องรอน เครื่องรอนควงวงกวาง ๆ จนถึงพัน ใช้ถังนำมัน ze แกละอนเป็นนำหนักบรรทุก	immutucunitations of success		
เหมากรับ	Inua	lran	וימט	ľnen	lnea	ไม่ไทยล		ไม่ไทยล			
ระบะหางจากเปก เนื้อลงถึงที่นี่ พิก	Q A A	ŝ	000	¢ ₽	8	୵୦୦୶		8			999-999 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997 - 1997
ระยะนางจาก เป๋าชณะทิ่ง ทิท	6000	0003	four o	6000	çoo,			000	- hino, ultun	กักกัน ระช นอก	<u></u>
กวามเรว รณะทั้ง นอท	elč	<u>وت</u> وت	23	: 29	3	겯		ž		หก มีของากักกังนี้ อยางรูง <<	
น้ำหนักบรรทุก ที่เครื่องรอบ ปอนท์		oca	20		000	00		200	น้ำหนักบรรุทุณฑัพรณีในระหว่าง 👐	เก็หรับการทุกสอบนอกประ(เหก มีข. ก. ความเร็วชณะไงอย่างรูง	
กวามยูง ไห้เ	6/800	6003	6000	(000)	- 0000	6.000		ç	้ นำหนักบรา	เกินวันการ ก.	
بوناني ا	หารน	H - at	H - ex	\; 6 1 1	. Ур - Н - Н	ทารนู		กรูเน กรูเน	:	; /	
วัน เกือน ชี	a N.A.ob	40. A. A.	•b 1. h. ch	ten n.h.ob	do. n. n. ab	ຝະ.ຖ.ຖ ໝາ		8 J. P. Q	นี้หากเพ		
78	ź ż	06	•			** ** S			* <u>*</u>		

ħ.

	•
, E	
านี้มี 	
6000 มูก เมาะเก่า เนาระเกินเกษ์	
 ๖. สวามสูงขณะวิจยน เงลูง <iooo 1ศ<="" li=""> ท. นำหานักษา ระก ม. มารบาสสุนโลย์ที่ในเพิ่มง แกระเว่า มะสนางของสามบลลงราก เมา</iooo>	
 。 ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	
E A	

DISTRIBUTION LIST

Supreme Command Headquarters Thailand	2
Commanding General, MRDC	15
U.S. Embassy, Bangkok	1
Advanced Research Projects Agency, OSD	15
Office of the Secretary of Defense	
Military Assistant to Secretary of Defense	1
Military Assistant to Deputy Secretary of Defense	1
Director, Defense Research and Engineering	1
Office, Director Defense Research and Engineering	1
Office of Assistant Secretary of Defense (ISA) Far	
* East Region	1
Chairman, Joint Chiefs of Staff	3
Commander-in-Chief Strike Command, MacDill AFB, Fla.	1
United States Army	
Office, Chief of Research and Development	2
Commanding Officer, Special Warfare Combat Develop-	
ment Agency, Fort Bragg, N.C.	1
Commanding General, Quartermaster Research and	
Engineering Center, Natick, Mass.	1
Commanding Officer, Army Limited War Laboratory,	
Aberdeen Proving Ground, Maryland	1
Commanding Officer, Biological Laboratories, Fort	•
Detrick, Maryland	1
Commanding Officer, U.S. Army Infantry Combat	
Development Agency, Fort Benning, Georgia	I
United States Navy	
Office of the Chief of Naval Operations	2
BUWEPS, Washington 25, D.C., Attn: RMMO-3	1
BUSHIPS, Washington 25, D.C., Attn: Code 404	1
U. S. Naval Ordnance Test Station, China Lake, Calif.	
Attn: Code 4505	1
Headquarters, U. S. Marine Corps, Attn: Code AX	1
Director, Marine Corps Landing Forces Development	
Center, Quantico, Virginia	1
United States Air Force	
Deputy Chief of Staff, Research and Development	1
Headquarters USAF, Washington 25, D.C.	2
Headquarters, Air Force Sustems Command (SCS-6)	
Andrews Air Force Base, Washington 25, D.C.	1
Special Air Warfare Center, Eglin AFB, Fla.	1
lst Combat Applications Group, Eglin AFE, Fla.	1
Aeronautical Systems Division (ASJ), Wright-Patterson	
AFB, Ohio	1

}____

•

Other Agencies in the United States U. S. Department of State, Thailand Desk RAND Corporation Research Analysis Corporation Institute for Defense Analyses Defense Documentation Center, Alexandria, Va. Stanford Research Institute, Menlo Park, Calif. Jansky and Bailey, Alexandria, Va. Commanding Officer, USAERDL, Fori Monmouth, N.J. Battelle Memorial Institute CINCUSARPAC CINCPACAF CINCPACFLT COMPHIBPAC CHJUSMAG, Thailand 15 CHMAAG, Vietnam JOEG-V, Vietnam ACTIV, Vietnam OSD/ARPA R&D Field Unit, Victnam SD-2, FARELF, Singapore Vice Chief Air Staff, Air Ministry, London EP 1, War Office, London Australian Embassy, Bangkok RAND, Bangkok RAC, Bangkok SRI, Bangkok

1

1

j.

1

1

1

]

1

2

3

3

3

3

3

2

2

2

2

1

1

L

1

1

UNCLASSIFIED

UNCLASSIFIE

i



DEFENSE ADVANCED RESEARCH PROJECTS AGENCY 3701 NORTH FAIRFAX DRIVE ARLINGTON, VA 22203-1714

November 20, 2001

Ms. Kelly Akers Defense Technical Information Center 8725 John J. Kingman Road Suite 0944 Ft. Belvoir, VA 22060-6218

Dear Ms. Akers:

This is to advise you that the following documents have been reviewed and/or declassified and released under the Freedom of Information Act.

- Document Number: AD 803668
 Unclassified Title: Sailwing Wind Tunnel Test Program Report Date: September 30, 1966
- Document Number: AD 461202 Unclassified Title: XV-8A Flexible Wing Aerial Utility Vehicle Report Date: February 1, 1965
- Document Number: AD 460405 Unclassified Title: XV-8A Flexible Wing Aerial Utility Vehicle Report Date: February 1, 1965
- Document Number: AD 431128
 Unclassified Title: Operational Demonstration and Evaluation of the Flexible Wing Precision
 Drop Glider in Thailand
 Report Date: March-July 1963
- Document Number: AD 594 137L Unclassified Title: Communist China and Clandestine Nuclear Weapons-Input Substudies A-J, SRI Report Report Date: October 1970
- Document Number: AD B 176711 Unclassified Title: Overlay and Grating Line Shape Metrology Using Optical Scatterometry Report Date: August 31, 1993

If you have any questions, please contact Mr. Fred Koether, our Declassification Specialist, at (703) 696-0176.

TELCON, 4 DEC 2001; MR, KOETHER STATED THAT ABOVE DOCUMENTS ARE AFFACUED FOR PUBLIC RELEMA Jang Nowner

Sincerely,

Director

Security and Intelligence Directorate