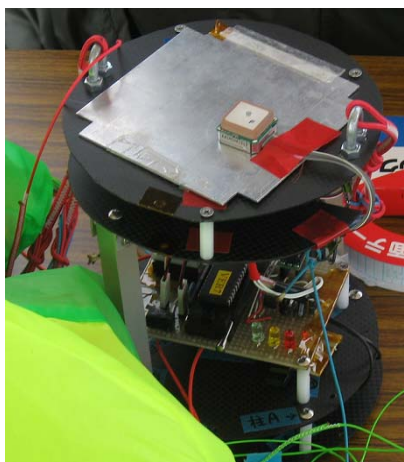


ARLISSの結果報告（フライバック）

- 機体の紹介

Cansat名は、シータです。CPUにはPIC（18F452）を使っています。GPSと方位センサーを搭載していて、この2つのセンサーから得られる位置、方位データを元にサーボモータを制御します。



- 開発で苦労した事

GPSデータがなかなか取れず、安定して取れるようになるまで時間がかかってしまった。また、パラフォイルの調整がほとんどできなかった。

- ARLISS2008の結果

一回目の打ち上げ結果は、TPから2020mでした。（制御履歴あり）



二回目の打ち上げ結果は、TPから1160mでした。（制御履歴あり）

- 今後の課題

方位センサーが傾くと出力される方位データに誤差が出るので、方位の特定に3Dモーションセンサーを使おうと考えている。また、今後パラフォイルを使う場合、パラフォイルの調整方法を確立していく必要がある。