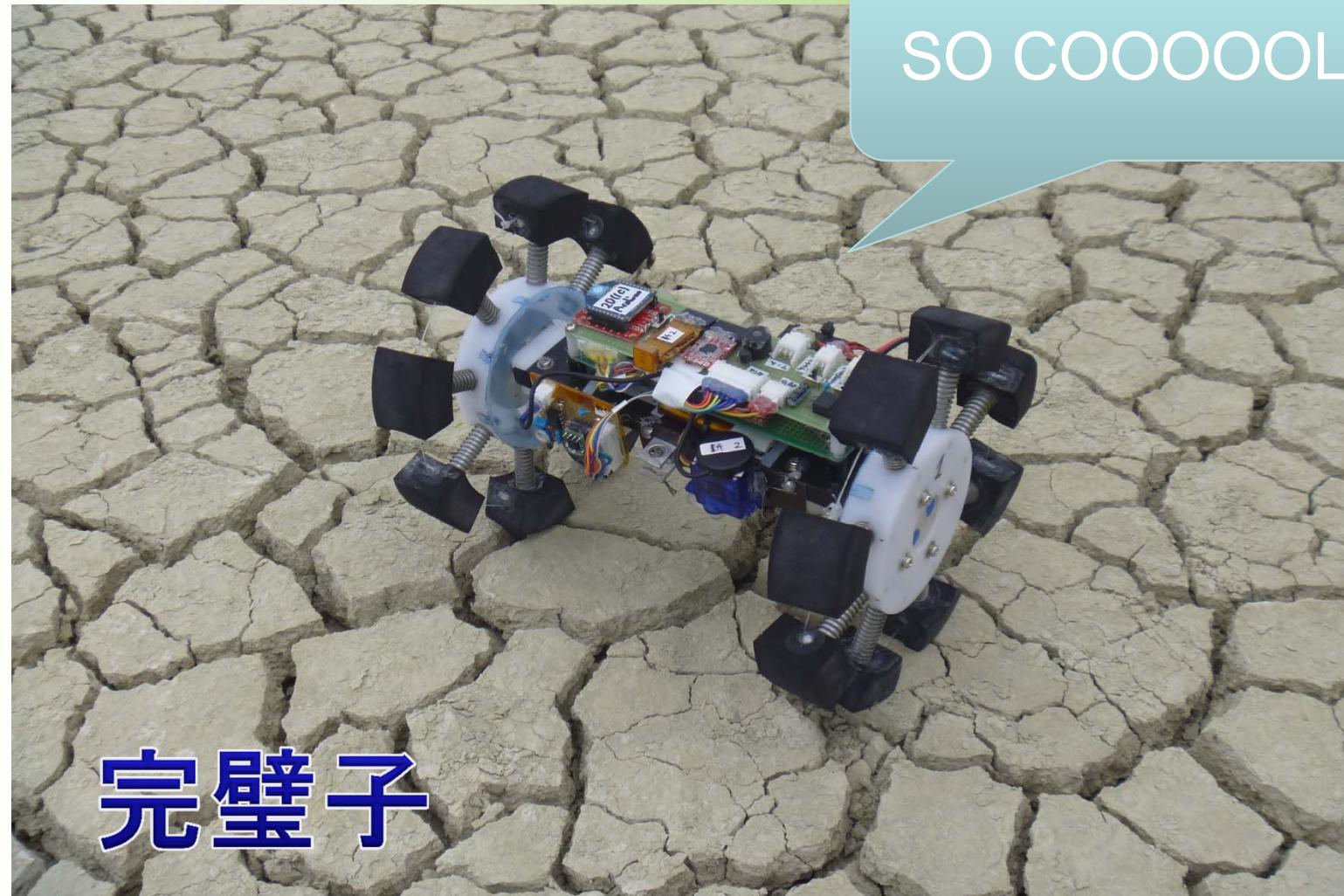


ARLISS 2011 breakfast meeting

HARAHERIKO

The University of Electro-Communications
Takadama Lab.

Our Rover “Kanpekiko(= Perfect Girl)”



スライド 2

F1

ここで自分たちのCansatがオープンクラスのローバータイプであることを説明する

写真は変えて貰って構いません

Fumiaki, 2011/09/16

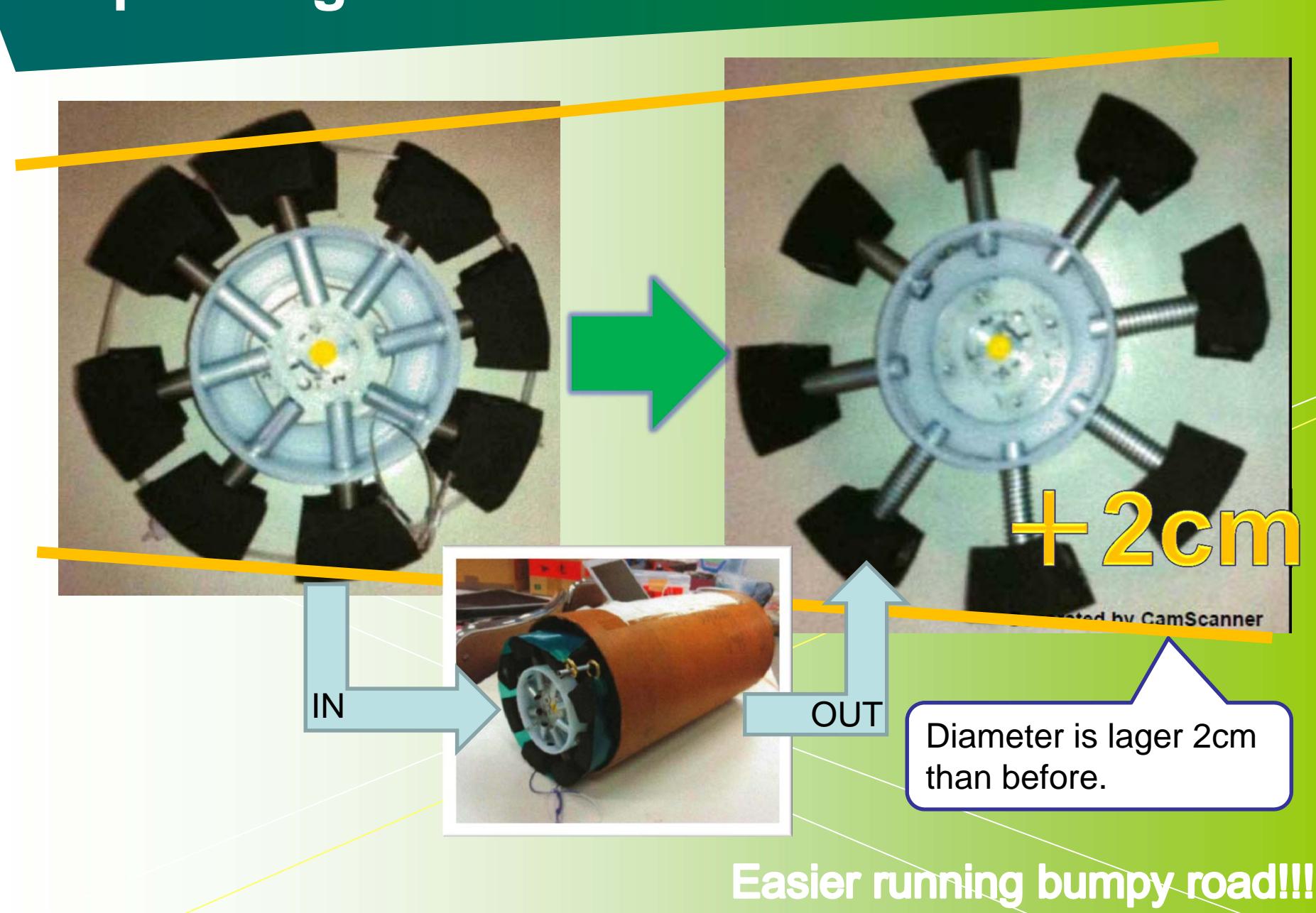
Feature of Our Rover

- Our rover focused on track
 - Moving stabilizer
 - The stabilizer on the tale of the rover is moved by servo motor.
 - Due to this mechanism, escape from tracks is easier.



- Expanding wheel
 - Next page

Expanding wheel



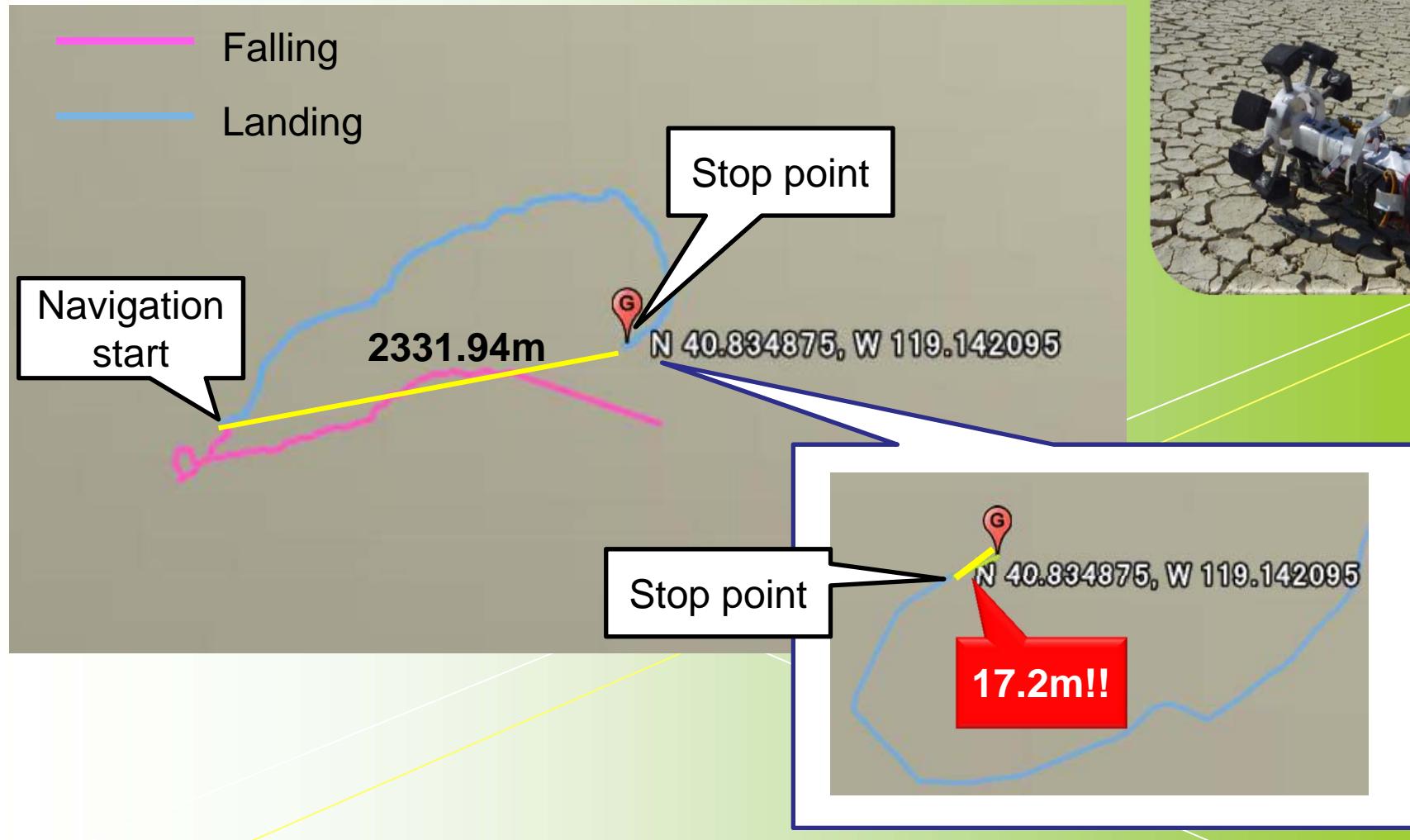
1st Launch



Failure
Parachute cannot be open.

2nd Launch

Our rover reached GOAL!!!!



スライド 6

F2

ログとか無いので書けないのですが、GPSログとゴールしたときの写真とか載せればいいと思います。

Fumiaki, 2011/09/16



Thank you for
All ARISS members
and Aero-pack members