

東海大学学生ロケットプロジェクト
Tokai Student Rocket Project



東海大学

~能代宇宙イベント FLYBACK COMPETITION~

東海大学工学部航空宇宙学科 学部3年

与那嶺 仁

東海大学工学部航空宇宙学科 学部2年

浅沼 和貴

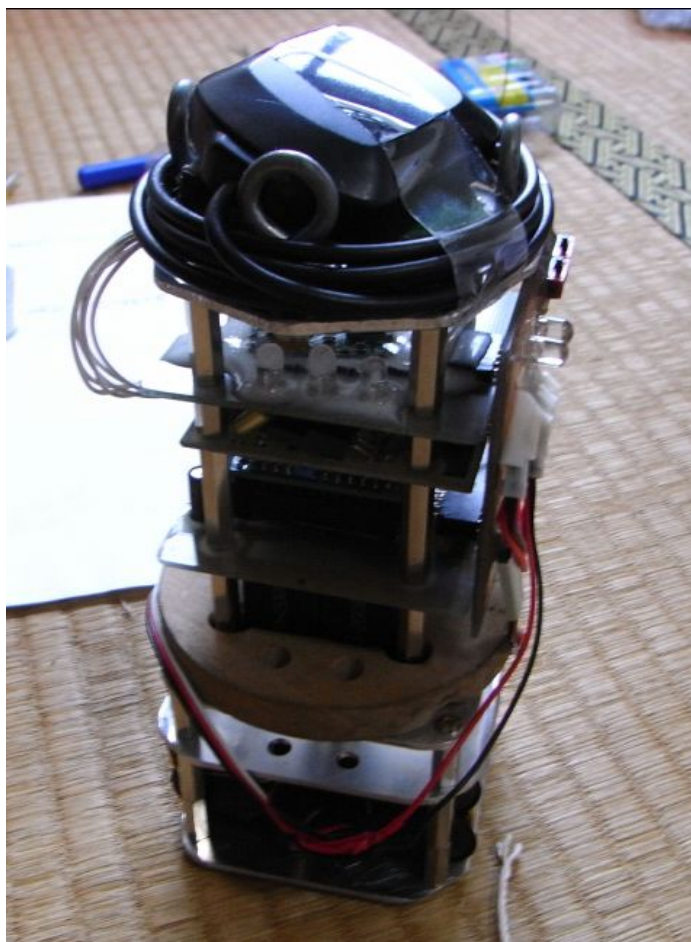


目次

1. カンサットの構成
2. 制御機構
3. 制御方法
4. 実験結果



カンサットの構成



マイコン:H8-3069F

GPS:CCA 552JZ

モータ:KRS-786

記録:EEP ROM

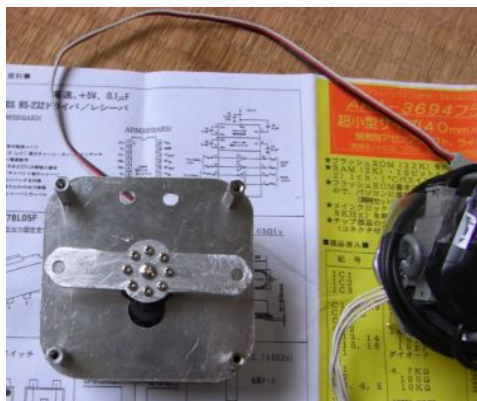
(AT24C1024)

圧力センサ:MPXZ6115A

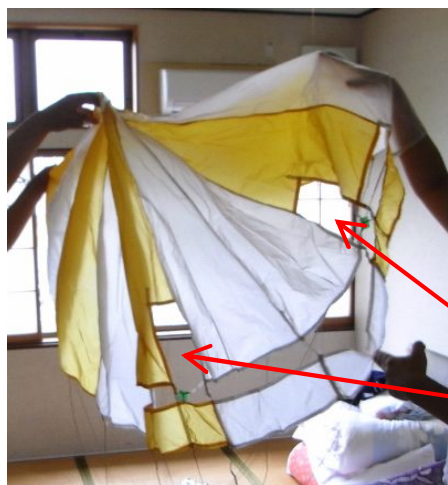
バッテリー:006P



制御の機構



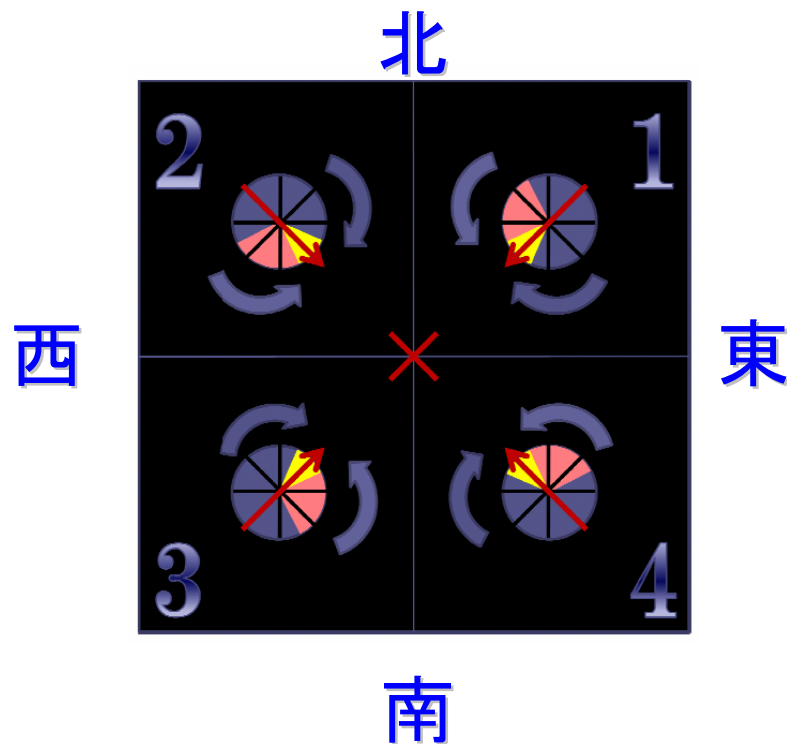
サーボモータとアームを用いてパラシュートに開いた制御用の空孔の大きさを調節できるようになっている。



空孔



制御方法



目標地点：四角の中心

カンサットの向きが黄色
の範囲のとき：直進

カンサットの向きが赤色
の範囲のとき：左旋回

カンサットの向きが青色
の範囲のとき：右旋回



実験結果

054109	4009019	13959527	0	3318	90	L1
054111	4009019	13959523	5	3314	180	L1
054112	4009019	13959523	5	3309	315	R1
054114	4009019	13959523	5	3314	225	N/
54115/	009019/	3959523/	/	206698	3631	1/
54117/	009019/	3959523/	/	207950	15151	1/
54119/	009019/	3959523/	/	209201	-7889	/0
412	09019/1	959523/5		58817	12114	/0
4122/4	09019/1	959523/5		58817	12114	/0
4123/4	09019/1	959523/5		58817	12114	/0
4125/4	09019/1	959525/6		58812	12110	05
126/40	9019/13	59525/4/	ア	1099	20015	54
28/400	018/139	9527/6/	/	281778	12080	41
0/4009	18/1395	527/4/ア		59193	12341	13
/40090	8/13959	144		97833	13620	33
400901	/139595	7/4/祭/	/	59047	13361	4/
009019	1395952	/4/ア/	N	60322	12595	/4
09019/	3959528	5/ア/	1	60322	12595	/4
09019/	3959528	4/ア/	/	86574	13113	40
9018/1	959529/	/ア/	0	65308	12591	00
018/13	59528/3	ア/	5	61569	12084	09
18/139	9528/3/	ア/アアア	オ	アイカ	アイカ	ア
アキアウ	アウアウ	ア	I	アウカ	アウカ	ア
キアウ	アウアウ	ア		アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	I	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	-	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	I	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	イ	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ウ	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	オ	アウカ	アウカ	ア
ウ・アウ	アウアウ	ア	カ	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	I	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	-	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	-	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	ク	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	-	アウカ	アウカ	ア
アウアウ	アウアウ	ア	-	アウカ	アウカ	ア

この実験における結果は左のように文字化けしている

今後時間を掛けて解析する予定です

