

WSP 缶サットチーム プレゼンテーション

和歌山大学宇宙開発プロジェクト
(Wakayama university Space Project)

4回生 塩川貴之
2回生 井上慶祐 倉本将平 比嘉佑樹 糸満友紀子
1回生 上原泰 関敏英明 高田政裕 藤本大海

WSPの機体について



システム紹介

WSPの缶サットでは・・・
 地磁気センサで機体の向いている方向を調べる
 ↓
 GPSで機体の位置を調べる
 ↓
 目標地点と機体の位置により飛行方位を決定する
 ↓
 以上からパラフォイルを制御する（左右のみ）

特徴

- WSPのロケットに搭載するため、機体の小型化を図った
- フレーム：削り出しでは重くなるので、展示用パネル枠を転用



手のひらサイズ

今後の検討課題

- パラフォイル
 - 構造の検討
 - 制御をより細かく行う（方向、速度）
- センサ類
 - GPSと地磁気センサだけでは・・・
 - あえて2つだけというもの
- GPSの小型化
- フレームの強化
- 様々な場所での投下実験
 - 悪天候対策

結果

- 1回目：準備不足のため、棄権
- 2回目：投下。

