

(1) 参加団体名

九州大学 PLANET-Q

(2) 開発及び参加メンバー

小淵拓海 (学部4年)

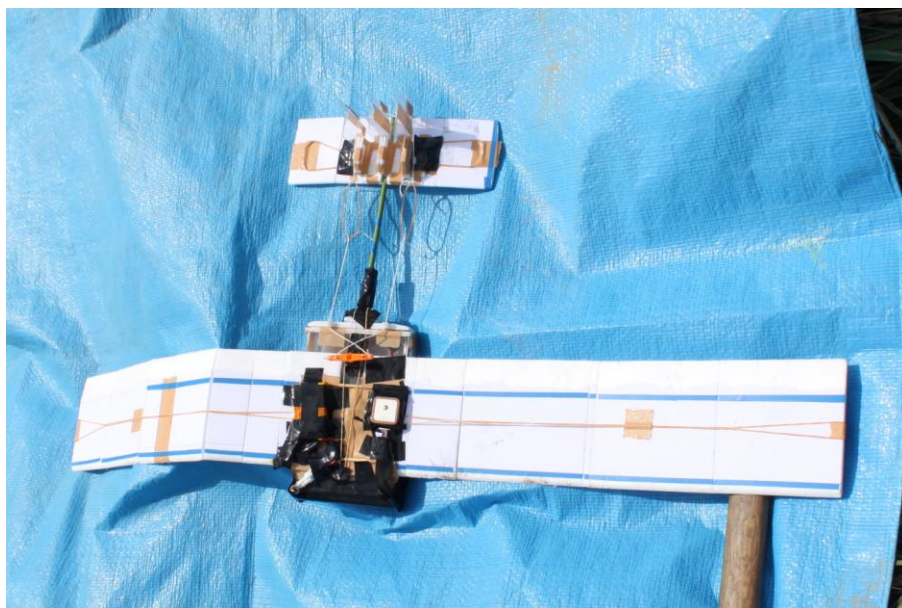
大江広明、大江健悟 (学部2年)

平井寛人、川北直史、橋本大歩、高橋正樹 (学部1年)

(3) 機体の紹介

今回制作した Cansat は親機と子機に分かれている。翼型のプレーン機が親機，パラグライダー機が子機となっている。親機に GPS, 無線モジュール, 加速度センサ, SD カードを搭載している。子機には GPS, 無線モジュールを搭載している。

キャリアから放出後，親機と子機は分離しそれぞれ目標点を目指す。その間子機は GPS により取得した位置情報を無線モジュールを通して親機に送り，親機の SD カードに履歴を保存する。親機であるプレーン機は GPS と加速度センサにより位置情報と機体状態を把握しサーボによってラダーを操作し，目標点を目指す。



(4) 苦労したこと、工夫したこと

プレーン機の重心調節することや、翼をキャリアに収まるように折りたたむ機構を考え実現するのに苦労した。また親機と子機の分離にサーボを利用するところを工夫した。

(5) 結果

1回目：17+10（ペナルティ）=27m 履歴なし，パラグライダーはロスト

2回目：89m 履歴なし

(6) 今後の課題

今回は Cansat を通して，改めてモノづくりの難しさを実感することができた．

Cansat 競技に不可欠な履歴の取得を実現することができなかったのが残念だった．

次回は履歴を残すことを優先し，そこからさらに履歴をもとに制御にいかすようにしていきたい．