第１９回種子島ロケットコンテスト　CanSat部門　設計計画書

|  |  |
| --- | --- |
| チーム名 |  |
| 所属（学校名等） |  |

# 種目番号（該当するものに☑印）

□⑤自律制御カムバック　□⑥遠隔制御カムバック　□⑦オリジナルミッション

# ミッション内容（該当するものすべて☑印）

カムバック：□フライバック式　　□ローバー式　　□カムバックではない

画像撮影　：□動画　　□静止画

データ取得：□GPS測位　□加速度　□姿勢　□地磁気　□気温　□気圧

無線通信　：□無　　□有（通信規格：　　　　　　　　　　　　）

その他：

# 機体諸元

収納時（パラシュート含む）：　直径　　　mm × 長さ　　　mm × 　　　　グラム

展開時（パラシュート含まず）：横幅　　　mm × 奥行　　　mm × 高さ　　　mm

パラシュート寸法：直径　　　　　mm　　　降下速度：　　　　m/s（設計値／実験値）

# 外観図

# ミッション定義

# 特徴

# 開発計画