

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