



第21回種子島ロケットコンテスト大会

各種目優勝チーム
特別賞受賞チーム

種目①：滞空・定点回収 発表番号：13
所属：佐賀大学 チーム名：Ranunculus

【機体写真】



【自己PR】

皆さんこんにちは！佐賀大学航空研究会のRanunculusです！フィンからフィルムが剥がれてストリーマになる独自機構、そしてその機構により実現したストリーマから生み出される花卉に注目してください！

【記録・審査員からの評価ポイント】

- ★滞空時間：15.16秒
- ★発射地点からのずれ：24.5m
- ★独自機能の着目点、発展余地



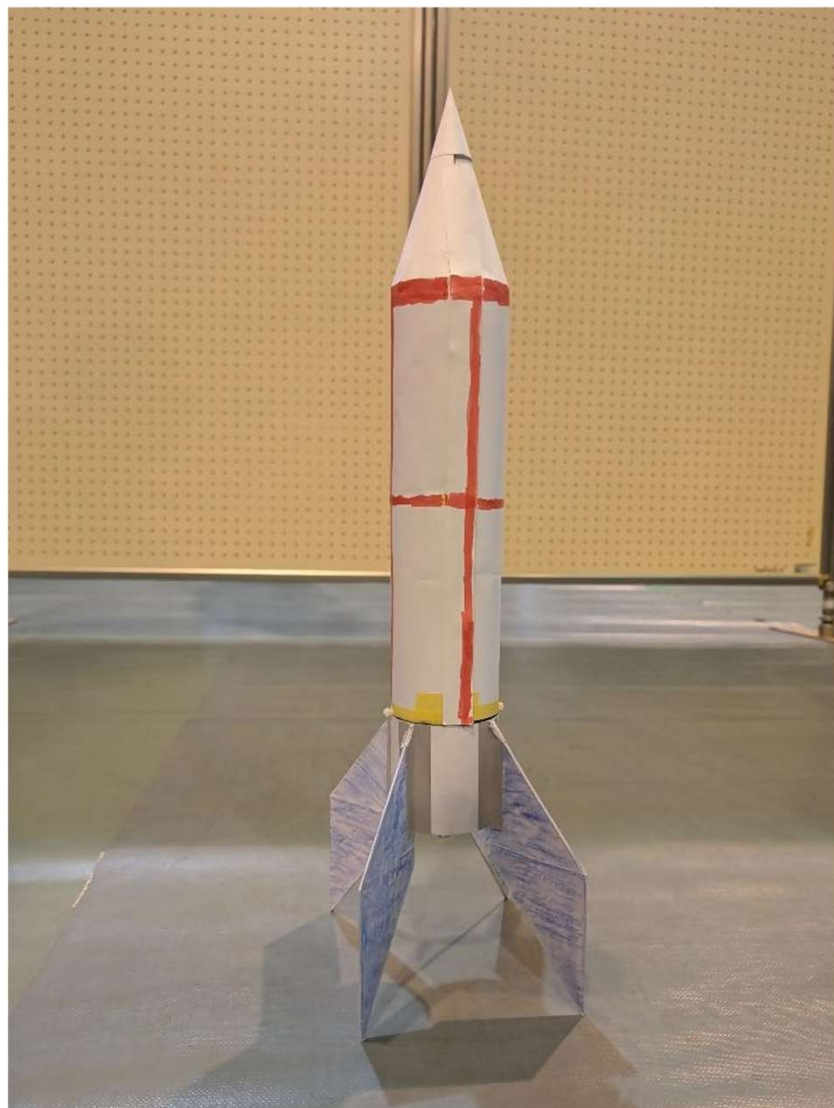
種目①：滞空・定点回収 優勝チーム

種目②：ペイロード有翼滞空
所属：鹿児島工業高等専門学校

発表番号：15
チーム名：へりっくす!!

21ST ROCKET CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【機体写真】



【自己PR】

こんにちは！私たちは「へりっくす!!」です。昨年度の大会では無念の失格となってしまったので今年こそは失格にならずに優勝します。新しくなって帰ってきた「へりっくす!!」の勇姿を、ぜひぜひご覧ください!!

【記録・審査員からの評価ポイント】

★滞空時間：11.66秒

★高度20m以上到達、ペイロードを射点より半径250m以内に回収、ペイロード正常作動

★ユニークなへりっくす形状への情熱

種目②：ペイロード有翼滞空 優勝チーム

種目③：高度 発表番号：35
所属：鹿児島工業高等専門学校

チーム名：はにかむ正直者

【機体写真】



【自己PR】

鹿児島高専からきました。はにかむ正直者です。メンバーである私達は全く正直者ではございませんがこの機体は俺の期待に正直な飛び方をしてくれると信じてます。ロケット神社に願いを必翔祈願（ひっしょうきがん）！

【記録・審査員からの評価ポイント】

- ★高度960フィート達成！
- ★ロケットを射点より半径250m以内に回収
- ★丁寧な機体製作



種目③：高度 優勝チーム

種目④：オリジナルミッション 発表番号：41
所属：帝京大学 チーム名：ハリセンボンさんチーム

【自己PR】

プロペラでの減速、脚を使った垂直着陸を成功させ、再使用ロケットであることを証明します！

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

- ★落下時にプロペラ回転、垂直着陸、無傷
- ★降下途中の安定性

種目④：インテリジェントロケット 優勝チーム

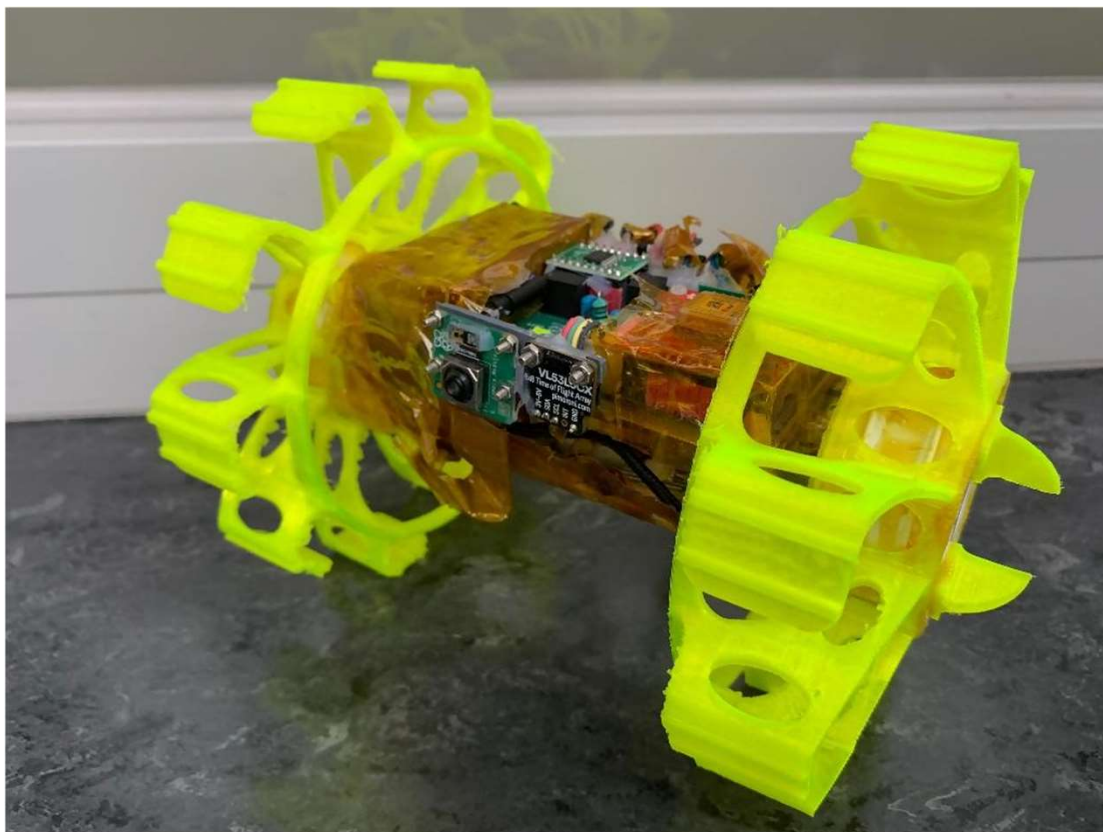
種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：5
所属：東京情報大学 チーム名：SuperNOVA

21ST ROCKET CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【自己PR】

私達のチームは最新のRaspberry Pi AIカメラを利用してゴールを物体検出して誘導し、ゴール判定にはMultizone(マルチゾーン) ToFで実測距離を測定しながら0mゴールを目指します！

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★ゴールまでの所要時間
4分23秒

★ゴールまでの距離
0.41m

★高度な画像処理技術で2連覇



種目⑤：自律制御カムバック 優勝チーム

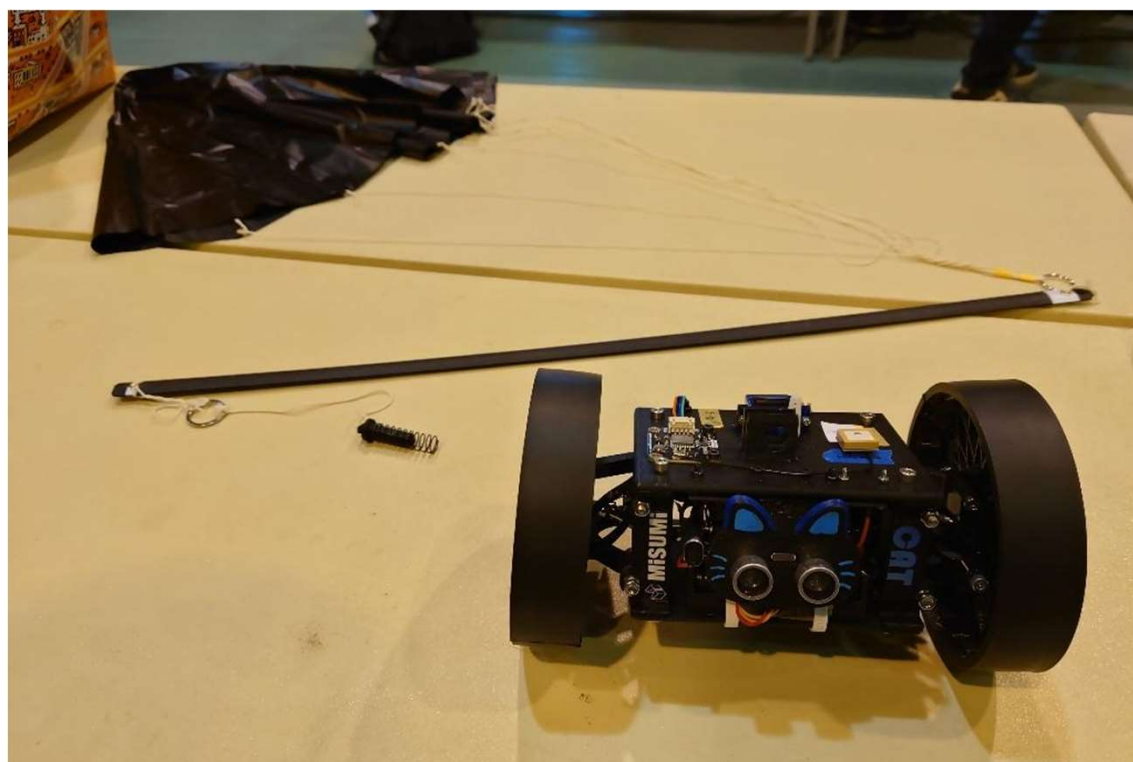
種目⑥：遠隔制御カムバック 発表番号：41

所属：中部大学 チーム名：YY LAB

【自己PR】

CANSATを作って早3年。ゴールしたことは一度もありませんが、3度目の正直という言葉信じ今年こそはゴールまで走らせたいと思います!

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★ゴールまでの所要時間
6分35秒

★ゴールまでの距離
1.38m

★自律制御と遠隔制御の
併用で着実にゴール



種目⑥：遠隔制御カムバック 優勝チーム

該当なし



種目⑦：オリジナルミッション 優勝チーム

種目④：オリジナルミッション

発表番号：51

所属：日本大学

チーム名：アルタイル

【機体写真】



【自己PR】

初めまして、チーム・アルタイルです！私たちのチームの機体は木に引っかかってしまうことが多く、何としても搭載する電装を回収すべく、今回の機体とシミュレーションを開発しました。入賞目指して頑張ります！

【記録・審査員からの評価ポイント】

★洗練されたプレゼン構成

★高度な搭載機能へのチャレンジ

ロケット部門ベストプレゼン賞 : IHIエアロスペース賞

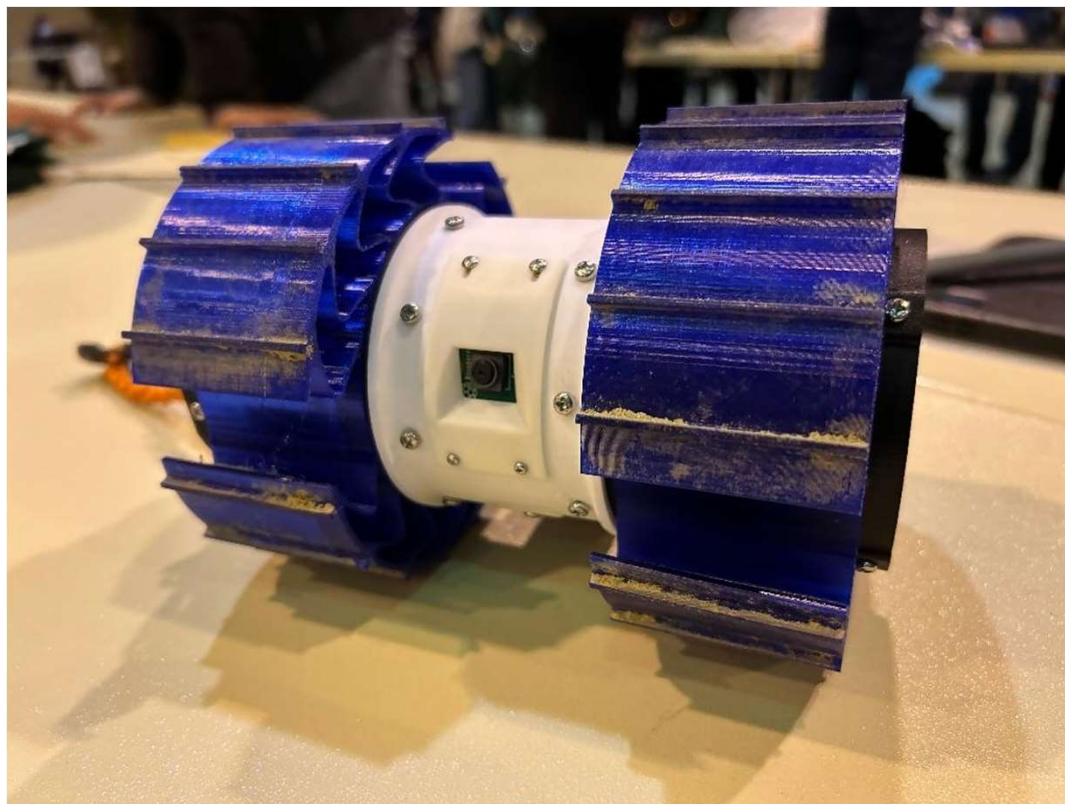
種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：23

所属：東北大学 チーム名：Haggy

【自己PR】

仙台を象徴する植物である「萩」と軽オフロード車「バギー」をかけたHaggy！内歯車機構と独特なタイヤ形状を駆使して種子島の大地を駆け抜けます。それいけ！Haggy！

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

- ★洗練されたわかりやすいプレゼンテーション
- ★本番では走行しなかったが高度なゴール検知アルゴリズム
- ★丁寧に製作された完成度の高い機体



CanSat部門ベストプレゼン賞 **コスモテック賞**

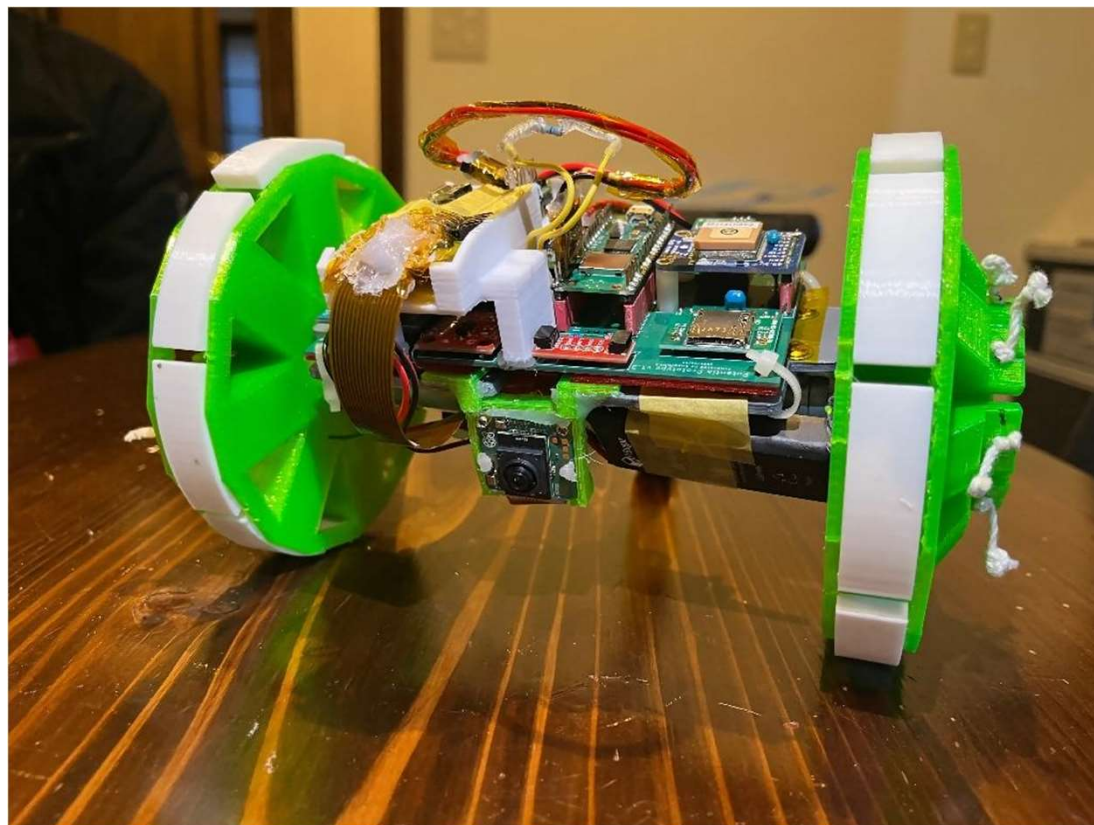
種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：13

所属：東京情報大学 チーム名：Noah'sArk

【自己PR】

私たちNoah'sArkはチームメンバーがほとんどが未経験者でありながら、昨年の先輩方の指導を受け、正確なゴールを達成できるように日々CanSatに向き合ってきました。ぜひ応援のほどお願いします。

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★同校から複数チーム出場し、協力してそれぞれ好成績を収めました。そのなかで未経験者中心のこのチームを評価します。

★最終的に制限時間切れとなりましたが、ある程度ゴールに向かっていただけことから成果を認めます。



チーム賞 : 宇宙技術開発賞

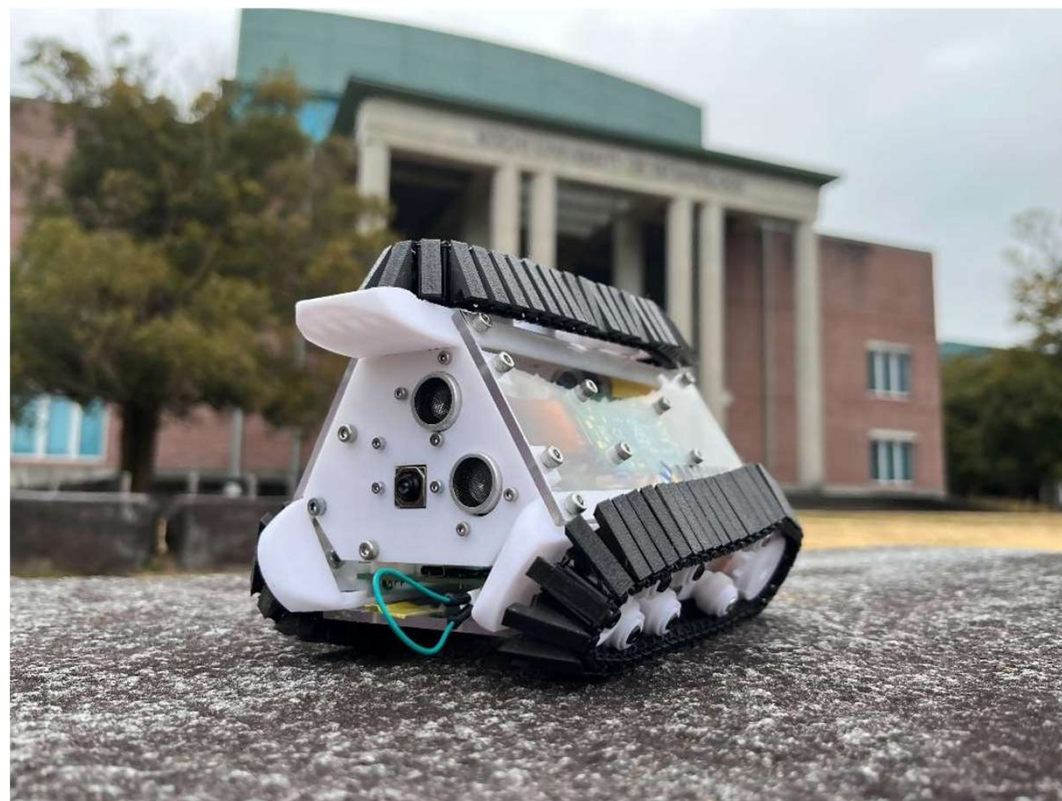
種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：17

所属：高知工科大学 チーム名：Tryangle

【自己PR】

どの着地方向でも走行することができるユニークな駆動装置とパラシュート以外の減速機構であるエアロシェルを搭載した機体です。機体と同様に私たちが様々なことに挑戦していこうと思います。よろしくお願ひします。

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★三角柱クローラーという独創的なデザイン。エアロシェルの併用も独特。

★クローラー式は機構が複雑で故障しやすく、難しい挑戦です。それをゴールへ向かって走行に成功させました。



ベストデザイン賞 : 川崎重工業賞

種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：9

所属：名古屋大学 チーム名：Naft Space Whale

【自己PR】

機体名は「マッコウクジラ」です。機体の両側にあるタイヤがクロールし、それに連動して尾鰭が傾く機構になっています。この運動の様子がまるでマッコウクジラが泳いでいるように見える独創的な機体です！

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★クジラ型のユニークなデザイン

★着地で一部破損したものの、タイヤと尾鰭でクロールするようなユーモラスな動きをみせてくれました

ユーモア賞 : 種子島観光協会賞

種目③：高度 発表番号：29

所属：帝京大学

チーム名：たこさんチーム

【自己PR】

普段ラジコン制作を嗜んでいますがロケットづくりは初めてです。上に飛ぶと信じてください。

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★安定した飛行

★8枚フィンラインのデザイン性



ユニーク賞 : 中菱エンジニアリング賞

種目⑤：自律制御カムバック
所属：鹿児島工業高等専門学校

発表番号：39

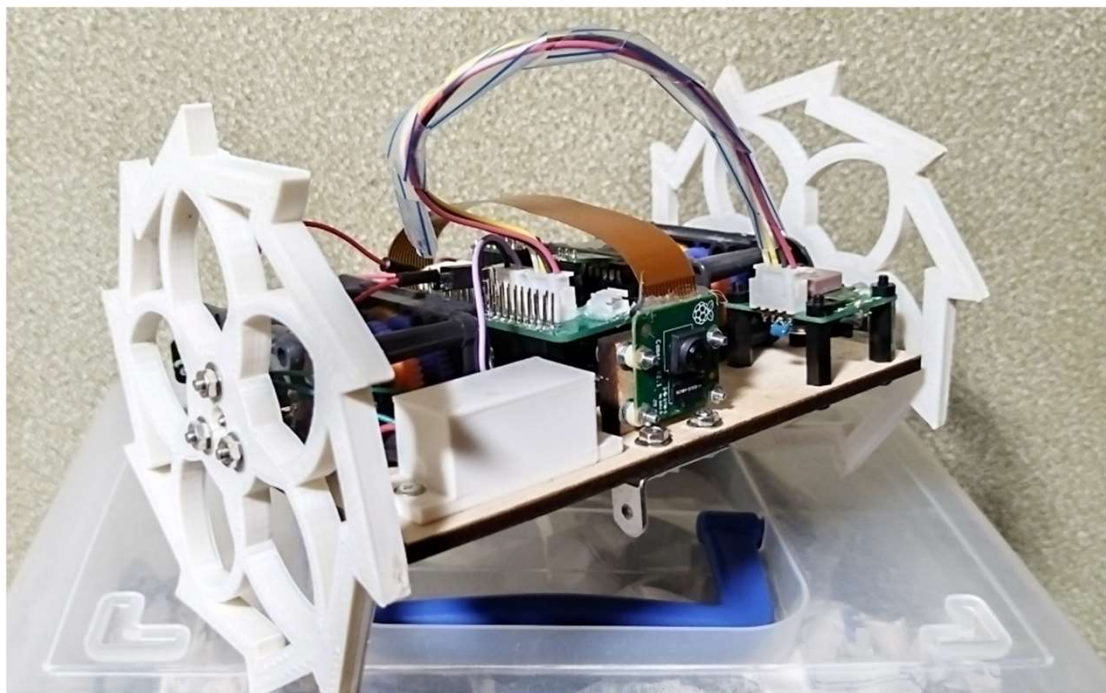
チーム名：Canじゃっど！！

21ST ROCKET CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【自己PR】

鹿児島高専のCan(かん)じゃっどです。新入生4人を迎え、心機一転、開発に取り組んできました。カンサットの軽快な走りに目を向け、カンサットの声に耳を傾けてください。目指せ0mゴール！

【機体写真】



【記録・審査員からの評価ポイント】

★ゴールの画像認識率を高める工夫が、アカデミック賞に値する

★FMラジオ音声による動作状態の確認は独創的

★ゴールの距離では本大会の最短記録

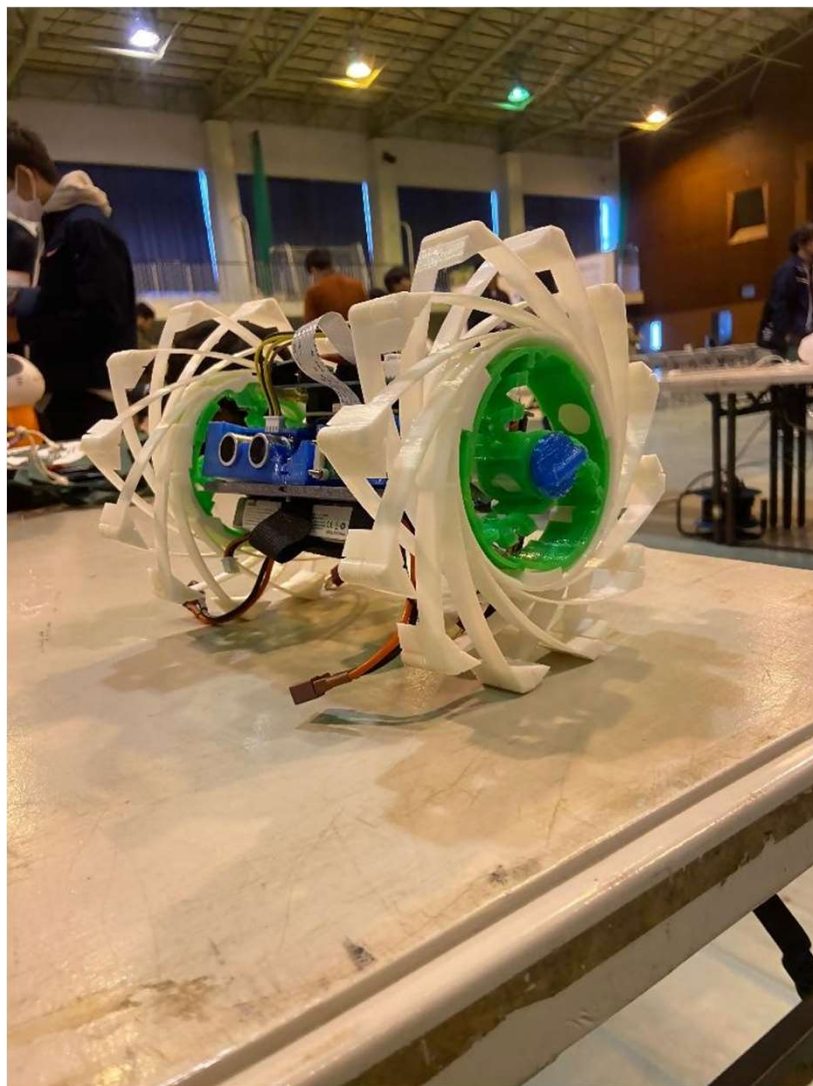


アカデミック賞 : **日本航空宇宙学会賞**

種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：1
所属：筑波大学 チーム名：STEP衛星班

21ST ROCKET CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【機体写真】



【自己PR】

STEP衛星班は、昨年王者として挑んだものの悔しい結果に終わりました。今年はその経験を胸にチャレンジャーとして新たな挑戦に臨みます。王者奪還を目指し、チーム一丸となって成果を出すべく全力を尽くします！

【記録・審査員からの評価ポイント】

★所要時間はかかりましたが、ゴールに到達したことから、敢闘賞を与えます。

★独特なデザインの展開車輪による、衝撃吸収もうまく働いていました。



敢闘賞 : **日本宇宙フォーラム賞**

種目④：オリジナルミッション 発表番号：46

所属：九州大学 チーム名：Laplacian

【機体写真】



【自己PR】

九州大学PLANET-QのLaplacian（ラプラシアン）です！本機は小型のCansatを搭載していて、フライトデータの取得と射点へのゴールをミッションに掲げています。応援よろしくお願ひします！

【記録・審査員からの評価ポイント】

★果敢なミッションチャレンジ

★安全ルール遵守を重んじ、機能削除を
決断し実行



安全賞 : 日本エア・リキード賞

種目④：高度 発表番号：33

所属：鹿児島大学

チーム名：Flying Torpedo

【機体写真】



【自己PR】

ロケットが水中を進めるなら、魚雷も空を飛べるだろう。という発想で生まれたのがこの機体です。私含め開発メンバーの殆どが初めての大会であり経験の差はあれど、十二分に戦える機体に仕上がったと自負しています。

【記録・審査員からの評価ポイント】

★発想のユニークさ

★円筒翼取り付け加工の完成度

プロダクト賞 : 三菱重工業賞

種目⑤：自律制御カムバック

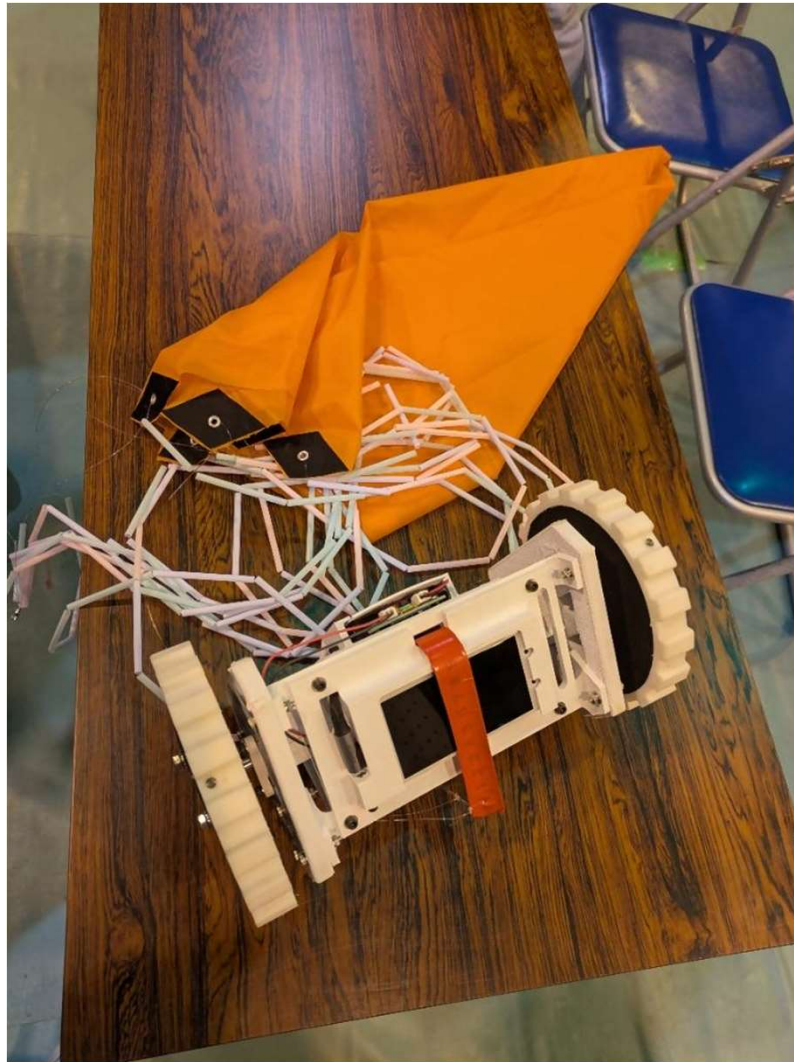
発表番号：32

所属：早稲田大学

チーム名：Shot on Smart Phone



【機体写真】



【自己PR】

数年ぶりに帰ってきた早稲田大学宇宙航空研究会！スマートフォンを用いた独創的なカンサットで、ものづくり業界にイノベーションを起こします！

【記録・審査員からの評価ポイント】

- ★本番では落下後に動作しませんでしたでしたが、スマートフォンを用いた制御と、その開発環境の構築に、新しいチャレンジを認めます。
- ★製作も丁寧で美しい機体でした
- ★プレゼンテーションも洗練されていました

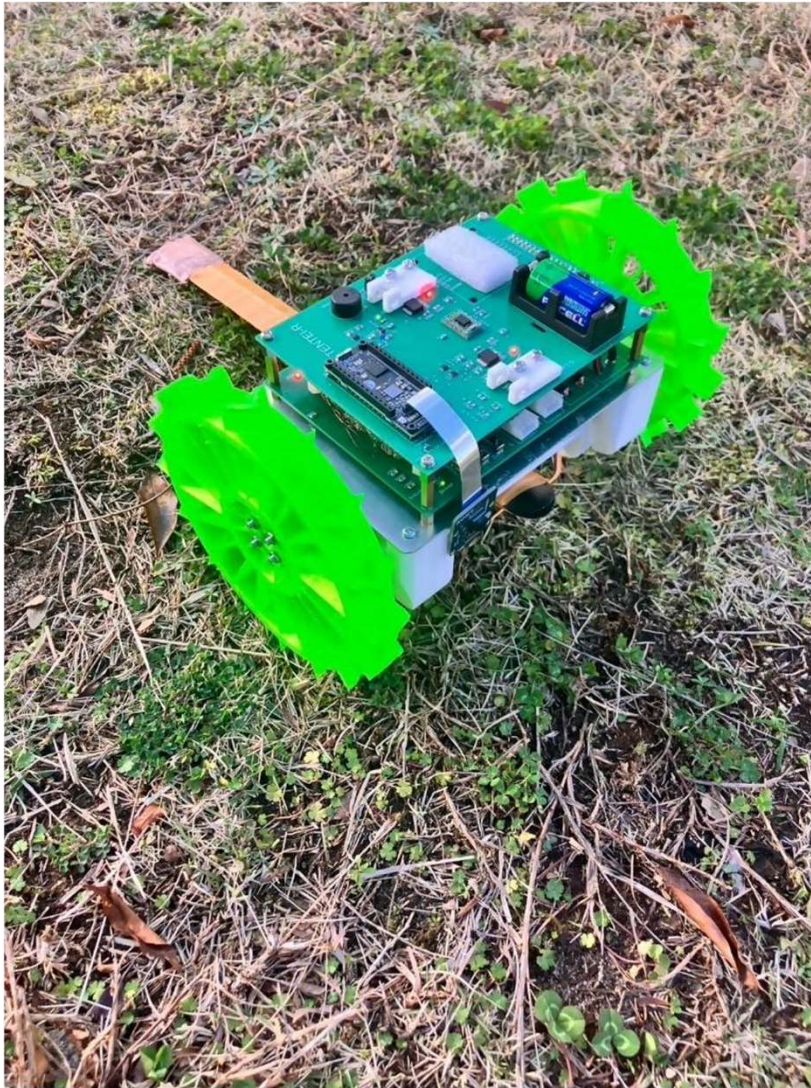


チャレンジ賞 : 有人宇宙システム賞

種目⑤：自律制御カムバック 発表番号：6

所属：日本大学 チーム名：TENTEI-R

【機体写真】



【自己PR】

私たちのチームは2,3年生から構成されており、CanSatを複数開発してきた経験があります。今回は、新規開発要素を取り入れながらも確実に0mゴールできる機体を開発しました。

【記録・審査員からの評価ポイント】

★システム工学のV字モデルに従った開発を行っているところから、所長賞にふさわしいものである。

★クラッシュブル構造による衝撃吸収や、ジェネレーティブデザインの応用も評価できる



種子島宇宙センター所長賞