第２０回種子島ロケットコンテスト　ロケット部門　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）

□①滞空・定点回収　□②ペイロード有翼滞空　□③高度　□④インテリジェントロケット

# 機体諸元

寸法：　直径　　　mm × 全長　　　mm　　　　　質量：　　　　　グラム

種目２のみ

ペイロード寸法：　直径　　　mm × 全長　　　mm　　　　　質量：　　　　　グラム

種目３のみ

到達予定高度：　　　m（600mを越えないこと）

# 安定性

モデルロケットの安定比 $C\_{S}$ を $C\_{S}={\left(圧力中心-重心\right)}/{直径}$ と定義する。

競技に参加するモデルロケットの安定比は $C\_{S}=1.0\~1.5$ でなければならない。

圧力中心位置：　機体の先端から　　　　mm

重心位置：　　　機体の先端から　　　　mm

安定比：

# 機体の回収方法（該当するものに☑印）

□１．パラシュート　　□２．ストリーマ　　□３．その他（　　　　　　　　　　　）

# 外観図

# 特徴

# 開発計画（もし予定があれば記入。すでに製作したものがあれば写真や飛行結果を記入して下さい）