

第15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フライバックタイムアタック

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

安定性

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

競技に参加するモデルロケットの安定比は $C_S = 1.0 \sim 1.5$ 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

記入要領

第15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フライバックタイムアタック

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

安定性

モデルロケットの安定比 C_S を $C_S = (\text{圧力中心} - \text{重心}) / \text{直径}$ と定義する。
競技に参加するモデルロケットの安定比は $C_S = 1.0 \sim 1.5$ 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

コメントの追加 [H1]: ページ数は最大で6ページまでとする。

詳細設計が未完の項目は、予定を記述する。

計画書から大きく変更があった場合は、技術発表会で説明すること。

提出はWordファイルが望ましい。PDFにする場合は、これらのコメントを削除または非表示にすること。

コメントの追加 [H2]: 種目2と3は、飛行安定性を証明するため試射を行い、参加申し込み締め切り日（12月3日）までに、参加申し込みフォームに、試射の様子の動画を確認できるURLを記入すること。

コメントの追加 [H3]: 寸法は本体チューブのみ。尾翼など突起含まず。

コメントの追加 [H4]: 種目1で多段式のものや、種目2については、打上げ時の全体形状について記す。

コメントの追加 [H5]: 重量はエンジン、ペイロード、回収装置を含む。ピーコンや高度計も含む。

コメントの追加 [H6]: 翼を展開するものは、展開後の寸法で記す。
横幅×奥行×高さ、に書き変えてもよい。

コメントの追加 [m7]: 詳細は、「種子島ロケットコンテスト ロケット部門 安全審査基準」を参照する事。

コメントの追加 [H8]: 降下速度5m/s以下であること。
種目2については、ロケット部の回収方法を記す。

コメントの追加 [H9]: 既存機体の写真、設計図、CADのCG、手書きイラストなど。形状がわかるもの。複数でもよい。

特徴

コメントの追加 [H10]: 独創的な点や、工夫した点を説明してください。

(例)

- ・〇〇を用いて軽量化
- ・〇〇による機体の空気抵抗の低減
- ・カメラを搭載
- ・GPS を搭載
- ・機体の強度
- ・試射回数
- ・コスト
- ・かわいい外観デザイン
- ・種子島の強風を考慮して...

開発計画

コメントの追加 [H11]: 設計・製作・動作試験について、手順を説明し、大会までに無理なく完成できるスケジュールであることを示すこと。