

第22回

種子島

TANEGASHIMA
ROCKET CONTEST

ロケットコンテスト



入賞チーム一覧

種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



種目①
滞空・定点回収

【大会に向けた意気込み】

芋型のロケットで種子島の空へ挑みます！試行錯誤を重ねた機体で安定性と完成度を証明します！初参加ではありますが頑張ります！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★安納芋そっくりのフォルム
- ★高い定点性と安定飛行
- ★スイベル付きパラシュートによる安全設計



種目①:滞空・定点回収 優勝

種目①:滞空・定点回収
所属:高知工科大学

発表番号:9
チーム名:Fragile kochi-tech



【大会に向けた意気込み】

滞空定点は初参加ですが、これまでの経験を活かし結果を残せるように頑張ります！

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

- ★三角形パラシュート
- ★確実な減速装置の展開
- ★FRPを用いたボディ



種目①:滞空・定点回収 準優勝

種目①:滞空・定点回収
所属:久留米工業大学

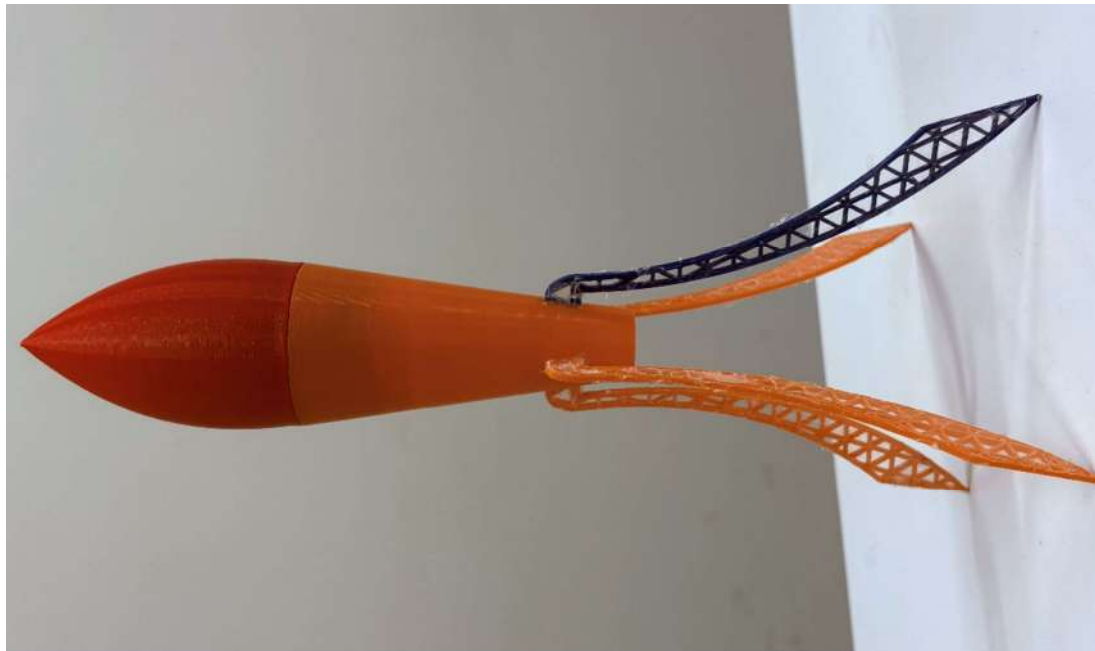
発表番号:12
チーム名:ケンサキイカロケット



【大会に向けた意気込み】

以前の大会では、滞空時間は長かったのですが、落下地点が射点からかなり離れてしまい得点を得られませんでした。今年度はその反省を生かし、角度等調節の上高得点を目指します。

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★イカを模したフォルム
- ★フィンの軽量化
- ★3DCADを用いた高精度設計
- ★3Dプリンターを用いた高精度製作



種目①:滞空・定点回収 3位

種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



種目②
パイロード有翼滞空

種目②:パイロード有翼滞空 発表番号:20
所属:ものづくり大学 MAXS チーム名:Eを外すな!

【大会に向けた意気込み】

勢いだけでここまでたどり着いてしまいました!!!!

【機体写真】



【ここを見て! 機体の押しポイント】

- ★革新的な外付けパイロード
- ★本体より時間かけてるトランジション
- ★外付けだからできた大型翼
- ★印刷に難儀した肉抜き



種目②:パイロード有翼滞空 優勝

【大会に向けた意気込み】

皆さん、小さいって可愛くて最高じゃないですか?そのサイズは80mm。小さくても性能は本物!それに多段にもクラスターにも使用可能!そんなパイロードの活躍是非その目でご覧ください。

【機体写真】



【ここを見て! 機体の推しポイント】

- ★超小型パイロード
- ★多段・クラスターロケットにも
なる連結機構付き!!
- ★組み立て・メンテナンス
エンジン挿入簡単
- ★極限まで無駄のないデザイン



種目②:パイロード有翼滞空 準優勝

種目②:パイロード有翼滞空 発表番号:23

所属:早稲田大学宇宙航空研究会WASA チーム名:たんぽぽさんチーム

【大会に向けた意気込み】

多重翼で滞空時間を延ばす工夫をしました。

綿毛のようなパイロードでふわふわと滞空することで、優勝を目指します！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★極限まで軽量化したパイロード
- ★長いが安定性バッチリな機体
- ★強風に強い翼
- ★たんぽぽのような配色



種目②:パイロード有翼滞空 3位

種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



種目③
高度

【大会に向けた意気込み】

チームみんなの睡眠時間をぶっ飛ばしたロケットです。無駄にはしません。
去年の反省を活かし、発射台と気持ちに角度をつけます。

【機体写真】



ここを見て！
機体の押しポイント

- ★各チーム屈指？の軽さ(52g)
- ★まさに手裏剣！！
薄くても強いフィン
- ★色んな意味で
ギリギリを攻めたランチャー
- ★ベアリングのような
ボディの滑らかさ



種目③:高度 優勝

種目③:滞空・定点回収 発表番号:31

所属:クラフトラボシュレディンガーの猫 チーム名:シュレ猫高度井戸型

【大会に向けた意気込み】

種コンへの挑戦も4回目。大学生なら卒業の年となってしまいました。磨き上げた機体をピストンランチャーで確実に打ち上げ、今年こそ400mを目指します。

【機体写真】



【ここを見て！推しポイント】

- ★軽量・低抵抗を追求した機体設計
- ★重心位置を高め小さなフィンでも安定性を確保
- ★高強度で打ち上げ方向を調整できるピストンランチャー



種目③:高度 準優勝

種目③:高度 発表番号:30

所属:愛知工業大学 チーム名:逆襲の鉄人28号

【大会に向けた意気込み】

とにかくまっすぐに高く打ち上げられる機体を製作しました！

赤い彗星のごとく高速飛行するこの機体で優勝目指します！！！！！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

★実機準拠の本格構造

★安全に回収できるよう
パラシュート使用

★歪みがないきれいな形状

★極薄のフィン



種目③:高度 3位

種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



種目④
インテリジェントロケット

種目④:インテリジェントロケット 発表番号:50
所属:同志社大学 チーム名:AeroPolaris

【大会に向けた意気込み】

中央フィンによる制御で、ロケットの回転を精密に操ります。この挑戦は、革新的な姿勢制御への第一歩。不動の星ポラリスのように揺るがぬ安定を空に示します。新たな飛翔の瞬間をぜひご覧ください。

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

- ★回転を打ち消すロール軸制御
- ★機体のカメラからの映像
- ★機体中央部で動く制御されたフィン



種目④:インテリジェントロケット 優勝

種目④:インテリジェントロケット 発表番号:44
所属:都立産業技術高専 チーム名:ACSRE

【大会に向けた意気込み】

私達は16年前に人工衛星Kisekiを打ち上げた先輩たちの意志を継ぐべく、機体をKiseki-3と名付け開発を行っています！初出場ですが確実にミッションを成功させるために頑張ります！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★軽量化を徹底した3Dプリント製の機体
- ★様々なミッションに対応できるモジュラー式構造
- ★SpaceXの打ち上げから着想を得たテレメトリ表示システム
- ★使いやすい&小さい&軽いを実現した電装！



種目④:インテリジェントロケット 準優勝

種目④:インテリジェントロケット 発表番号:40
所属:日本大学 チーム名:アルタイル

【大会に向けた意気込み】

前回大会からさらにパワーアップした機体で今度こそ優勝します！

It's a piece of cake!

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★最適計算された下部のフィン！
- ★最大3段階分離するボディ！
- ★イカかわいい上部フィン！
- ★ハイテクな電装！



種目④:インテリジェントロケット 3位

種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



種目⑤
自律制御カムバック

【大会に向けた意気込み】

確実に0mゴールをするために、無駄なものを載せないシンプルさを追求しました。
追従を許さない圧巻の走行をご覧ください。

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★展開式スタビライザー
- ★絡まらないパラシュート
- ★冗長系を積んだ溶断機構
- ★エンコーダーを使った制御

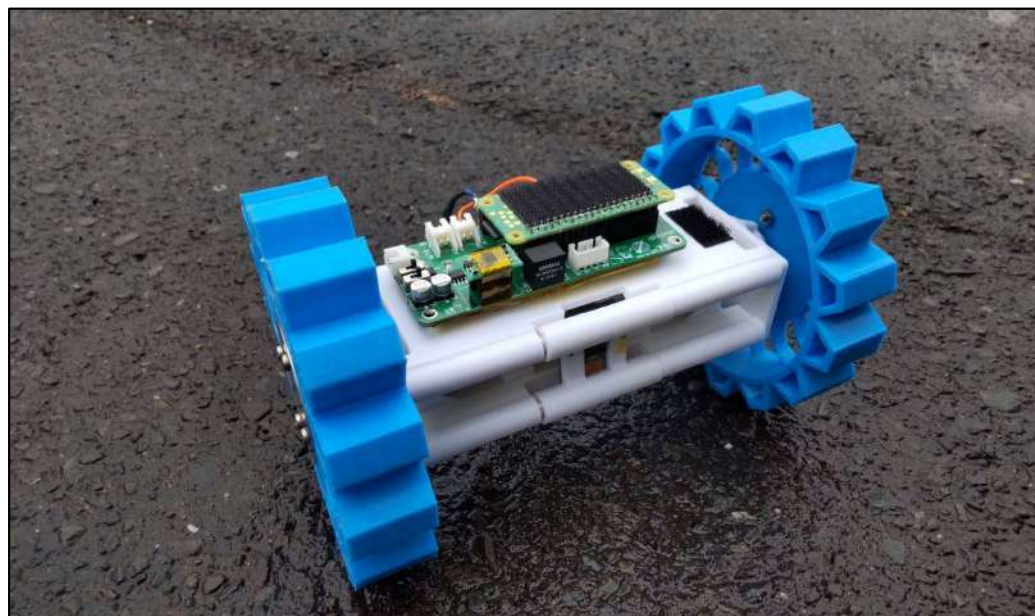


種目⑤:自律制御カムバック 優勝

【大会に向けた意気込み】

去年の雪辱を晴らすべく、パワーアップして帰って来ました！
ついでに小型化・軽量化も成し遂げました！今度こそゴールを成し遂げます！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

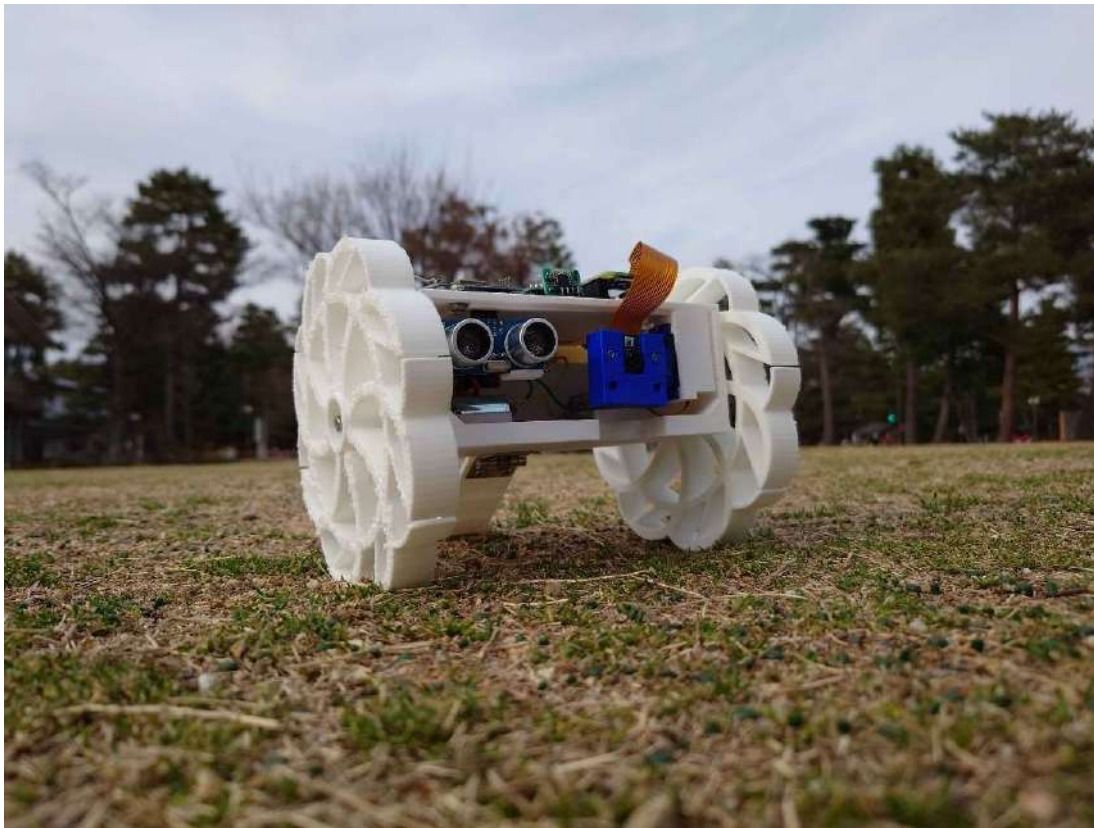
- ★徹底的な小型・軽量ボディ
- ★4本のアルミロッドを軸にしたフレーム構造
- ★高い整備性による分解・組立時間の短縮



【大会に向けた意気込み】

当サークル史上初の0 mゴールを目指せる機体を作り上げました!!

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★蝶番機構と配線の工夫による整備性の向上
- ★カメラアングルの制御
- ★気圧センサによる地形図の作成



種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



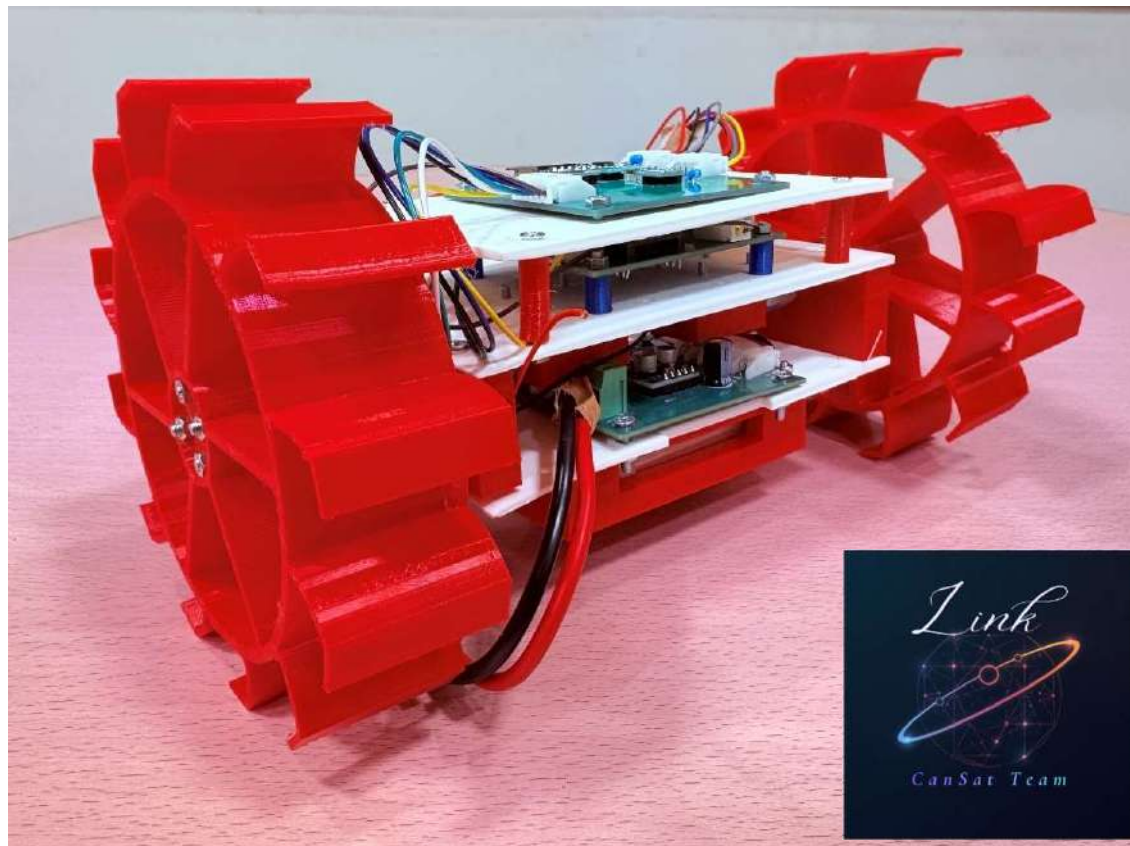
種目⑥
遠隔制御カムバック

【大会に向けた意気込み】

日々精進し、組み上げてきた機体です。

目標の0mゴールへ向かって突き進みます！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★紅白柄の機体
- ★芝生を走りやすい柔軟なタイヤ
- ★自律と遠隔を兼ね備えた機体
- ★ひっくり返っても起き上がる
七転び八起きの機体



種目⑥:遠隔制御カムバック 優勝

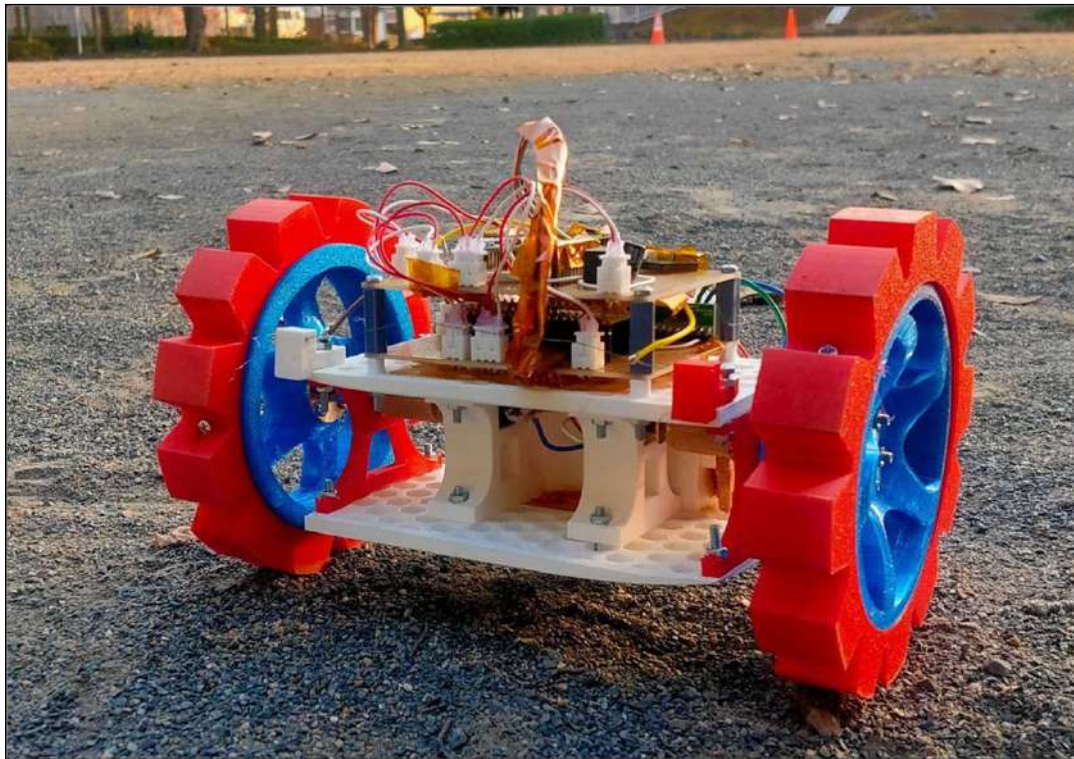
種目⑥：遠隔制御
所属：ASE-Lab.

発表番号：43
チーム名：いとよし

【大会に向けた意気込み】

0mゴールを確実に成功させるために試験を重ねてきました。
自律制御と遠隔制御による走行でゴールを目指します！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★走破性のあるタイヤ
- ★衝撃を吸収するホイール
- ★安定して開くパラシュート



種目⑥：遠隔制御カムバック 準優勝

該当なし



種目⑥: 遠隔制御カムバック 3位

種子島 TANEGASHIMA ROCKET CONTEST ロケットコンテスト



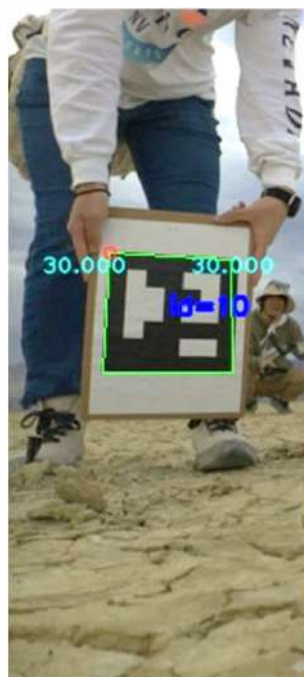
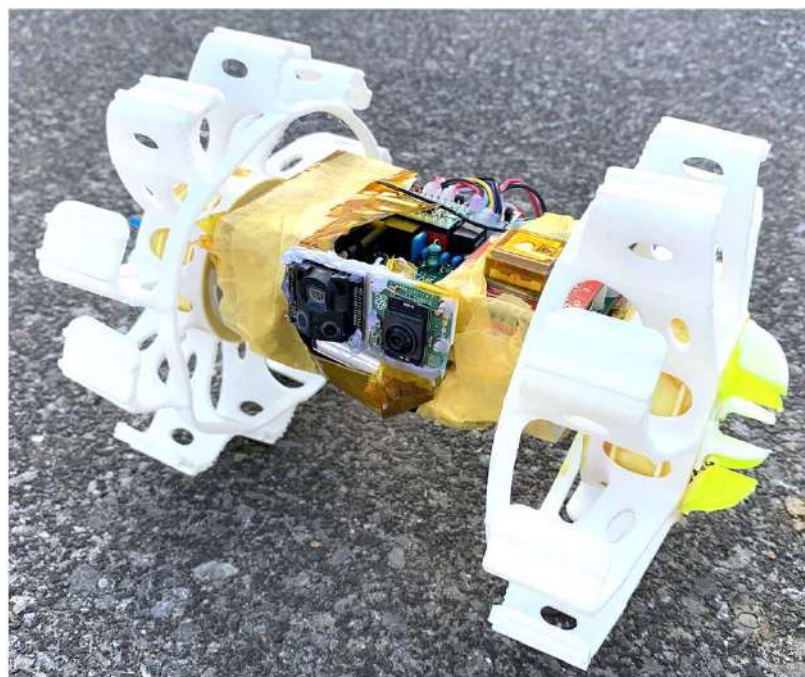
種目⑦
オリジナルミッション

種目⑦:オリジナルミッション 発表番号:48
所属:東京情報大学 チーム名:SuperNOVA

【大会に向けた意気込み】

このミッションは、鳥取ローバーチャレンジ2025のエントリー部門決勝ミッションです。
ARLISS2025でも挑戦ながら、100%の達成ができていないので、今回で絶対絶対成功させます！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★ArUcoマーカに隠されたゴール座標を解読
- ★5個のマーカのうち2個には嘘のゴール座標が
- ★真のゴール座標を解読し、ゴールへ向かう
- ★最後は0mゴールを目指す



種目⑦:オリジナルミッション 優勝

種目⑦：オリジナルミッション
所属：早稲田大学宇宙航空研究会

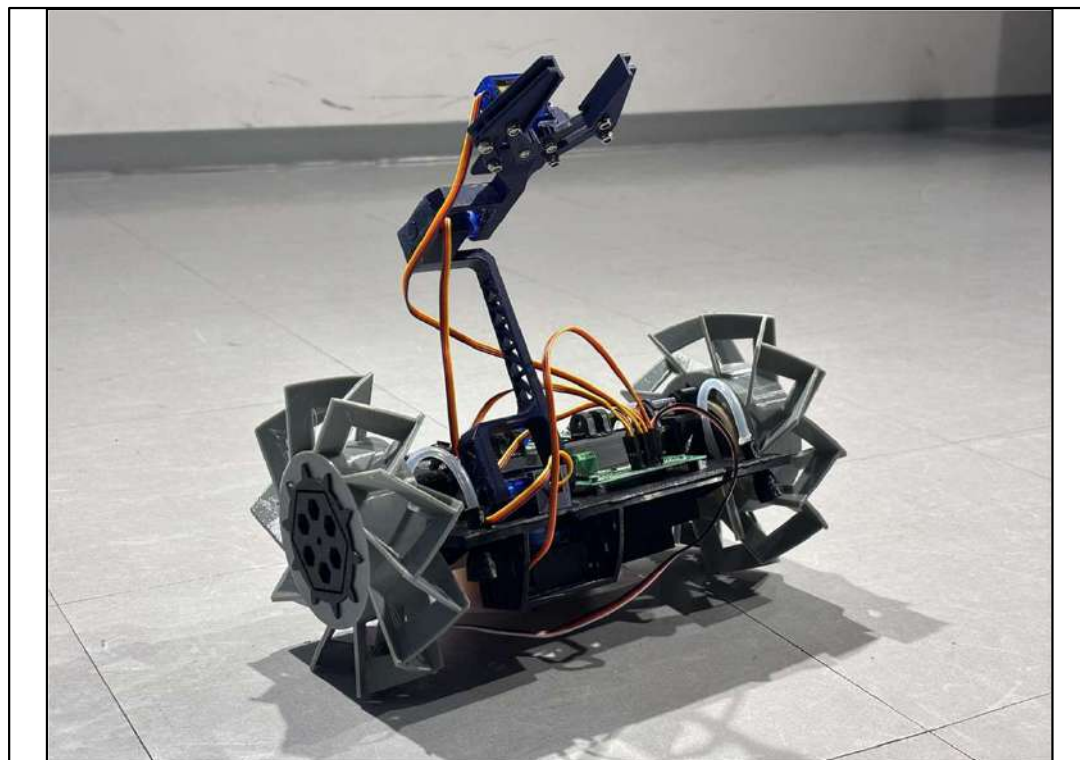
発表番号：51
チーム名：エグ出雲



【大会に向けた意気込み】

逆噴射による軟着陸、ロボットアームでの物体回収を行います。安全に気を付けてえぐいミッション成功を全力で目指します。CanSatの異端がここに降臨！我々が盛大なトリを飾ります！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

★逆噴射 🚀

★ロボットアーム 🤖

★パラシュート分離機構 🪂

★遠隔操作 📶



種目⑦：オリジナルミッション 準優勝

該当なし



種目⑦:オリジナルミッション 3位

第22回

種子島

TANEGASHIMA
ROCKET CONTEST

ロケットコンテスト



特別賞
協賛企業賞

種目②:パイロード有翼滞空 発表番号:24
所属:ものづくり大学 チーム名: Air Rocket 04



【大会に向けた意気込み】

皆さん、小さいって可愛くて最高じゃないですか?そのサイズは80mm。小さくても性能は本物!それに多段にもクラスターにも使用可能!そんなパイロードの活躍是非その目でご覧ください。

【機体写真】



【ここを見て! 機体の推しポイント】

- ★超小型パイロード
- ★多段・クラスターロケットにも
なる連結機構付き!!
- ★組み立て・メンテナンス
エンジン挿入簡単
- ★極限まで無駄のないデザイン

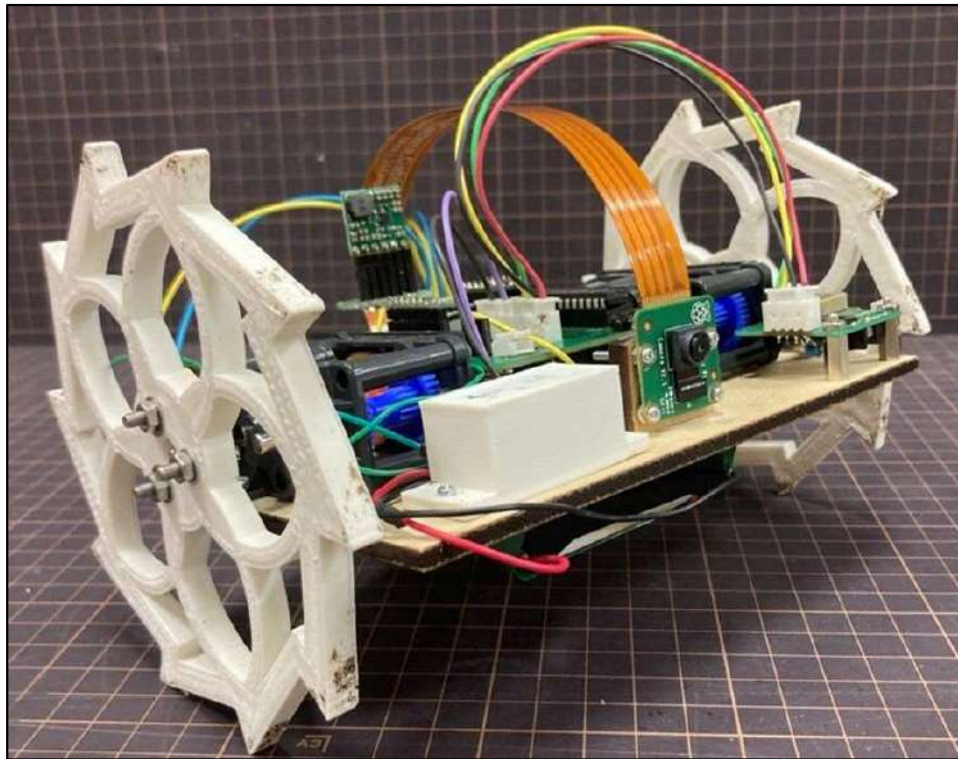


ロケット部門ベストプレゼン賞 : IHIエアロスペース賞

【大会に向けた意気込み】

皆さんはCanSatの声を聴いたことはありますか？私たちのCanSatは喋ることができます！
当日は、ラジオを片手に私たちのCanSatの雄姿を見届けてください

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

- ★音声による機体状況把握
- ★小型かつ軽量の機体
- ★処理速度4倍を実現した画像認識
- ★並列/並行処理の採用

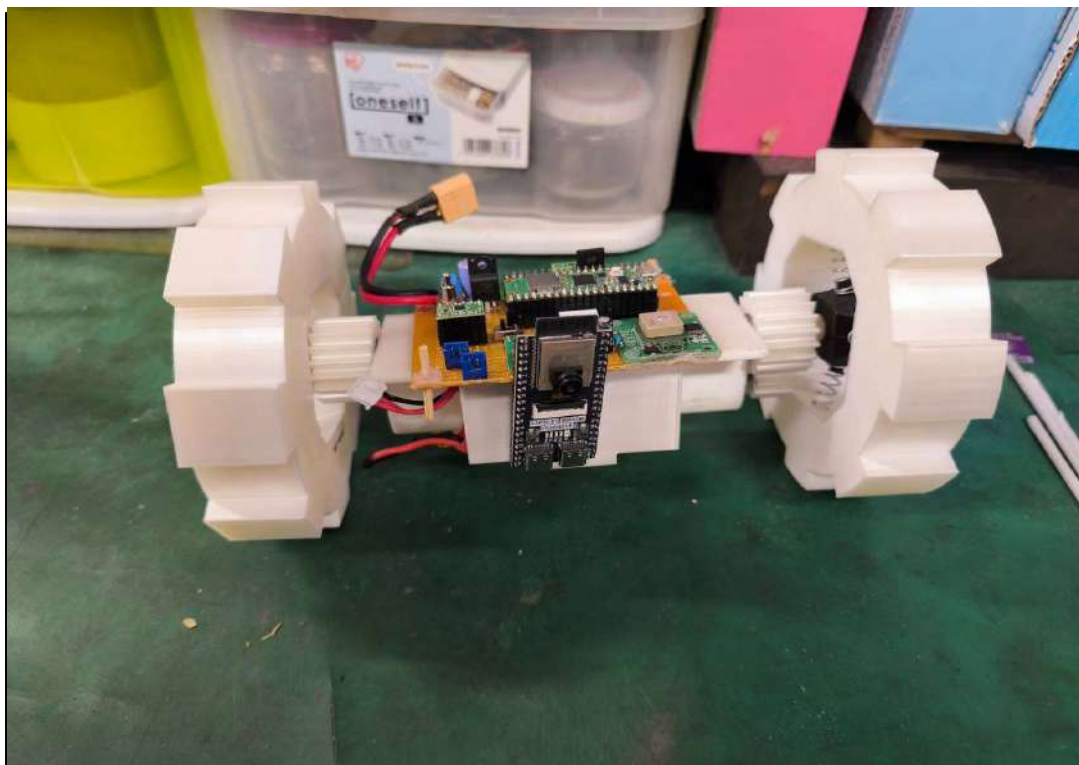


CanSat部門ベストプレゼン賞 : コスモテック賞

【大会に向けた意気込み】

会場は我々にとっては宇宙です。つまり、皆さんは宇宙人です。
部室が家です。じゃあ、家とは何なのか…… その答えを探しに行きます。

【機体写真】



ここを見て!
機体の推しポイント

- ★衝撃吸収性能と剛性の両立
- ★精度抜群なAIカメラ
- ★ArduinoとESP32の二枚看板
- ★とことん追求した冷却性能

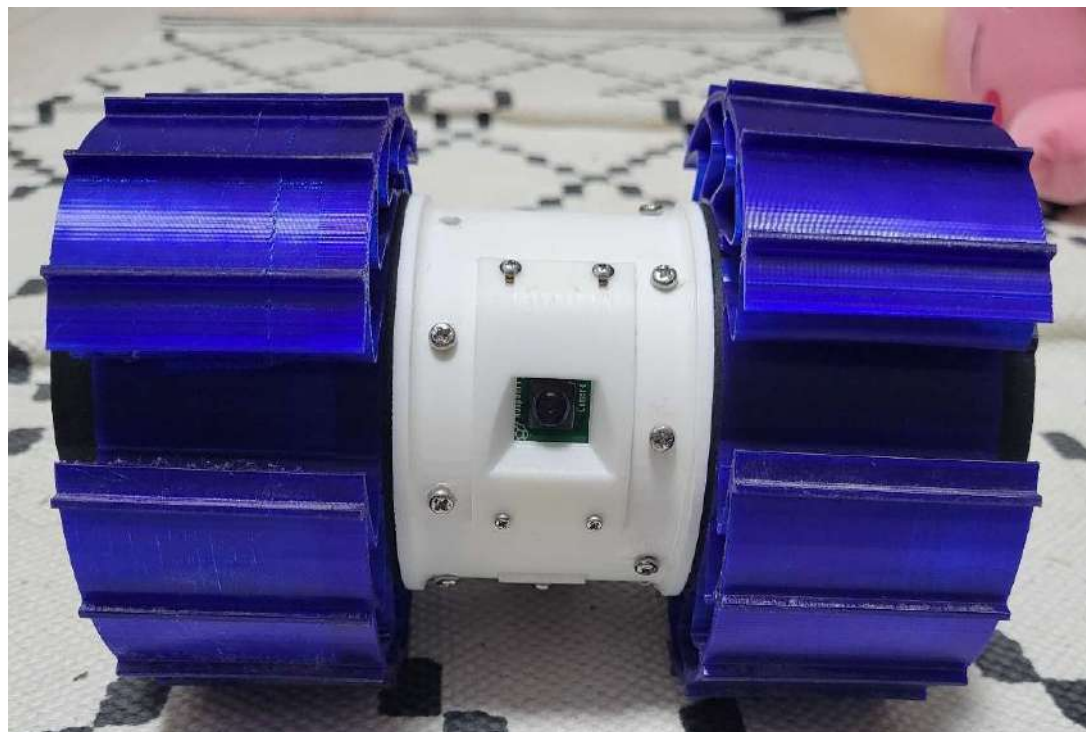


チーム賞 : 宇宙技術開発賞

【大会に向けた意気込み】

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！前回大会での悔しさをモータトルクに変えて種子島の大地を駆け抜けます。今度こそ、最後のCanSat！
それいけHaggy！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★内歯車を用いた駆動機構
- ★メンテナンス性を考慮した設計
- ★小さな基板
- ★ゴール検知のアルゴリズム



ベストデザイン賞 : 川崎重工業賞

【大会に向けた意気込み】

ペイロードとして小型Cansatを搭載し、飛翔中にフライトデータを取得、
着地後は自立制御で射点に戻るミッションです。エクストラサクセス目指して頑張ります！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

- ★工夫を重ね軽量化したロケット機体
- ★本当に缶サイズ！
 - ペイロードは小型Cansat
 - ・モデルロケットに搭載するため
軽量化
 - ・ロケット飛翔中は加速度などの
フライトデータを取得
 - ・着地後GPS誘導で射点へ

プロダクト賞 : 三菱重工業賞

種目③:高度 発表番号:38
所属:鹿児島大学 チーム名:らむけっと!!

22ND ROCKET
CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【大会に向けた意気込み】

Minimal Drag, Maximum Altitude!!

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

★極限までそぎ落とした前方投影面積
!!

★ロマンあふれる機体構造!!

★エンジンが主導して内部流れを作っ
てくれる!?



ユニーク賞 : MHIエアロテクノロジーズ賞

種目①:滞空・定点回収 発表番号:17
所属:早稲田大学 チーム名:ジョイくん

22ND ROCKET CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【大会に向けた意気込み】

チーム『ジョイくん』は、種子島の空を誰よりも長く、そして正確に舞うことを目指します！これまでメンバー全員で幾度も試行錯誤を繰り返し、この機体を作り上げてきました。安定した長時間の滞空と、目標地点へのピンポイント着陸。この二つの難しいミッションをクリアし、種子島に最高の結果を残します。応援よろしくお願いします！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★試験を重ね、最適化されたパラシュート
- ★ピストンによる確実な展開
- ★絡まらないために工夫された系



安全賞 : 日本エア・リキード賞

種目③:高度 発表番号:35

所属:日本大学理工学部 航空宇宙工房 日大ロケット研究会(NUROP)

チーム名:サザンクロス



【大会に向けた意気込み】

今年の機体は軽量化を追求し、ランチャーも自作しました！最高高度目指して頑張ります！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★GFRP採用による軽量化
- ★射角調整機能付き新型ランチャー
- ★かわいい形のフィン
- ★確実な放出機構



ロケット部門精密加工賞 : 江藤製作所賞

【大会に向けた意気込み】

絶対にゴールします！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★折り紙構造をもつ展開タイヤ
- ★少ないアクチュエータで複雑な動作
- ★LabViewを使ったリアルタイム解析
- ★コンパクトに収めたPCB基板



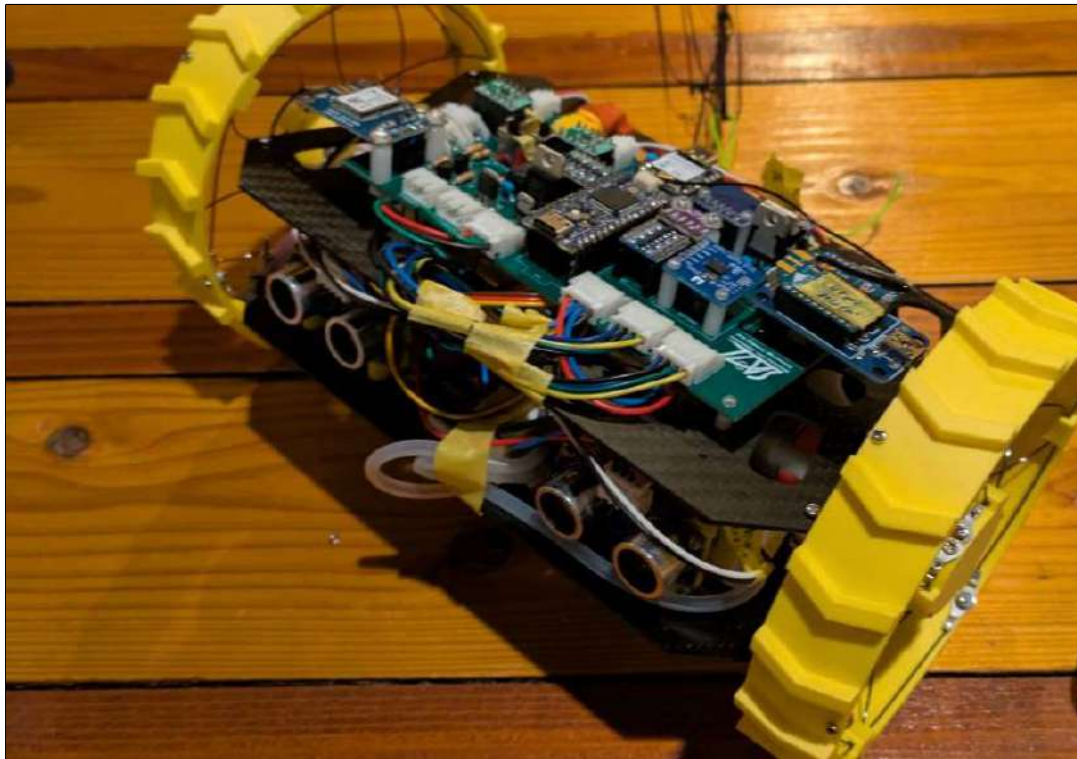
CanSat部門精密加工賞 : 江藤製作所賞

【大会に向けた意気込み】

静岡大学としては2年ぶりの大会です。

液体サンプル回収のミッションに挑みます。よろしくお願いします。

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

- ★タイヤの形状
- ★自作液体回収機構
- ★2つのマイコンによる制御
- ★高度なフィルタと経路設計による走行



チャレンジ賞 : 有人宇宙システム賞

種目③:高度 発表番号:25
所属:高知工科大学 チーム名:Fragile KUT

22ND ROCKET CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【大会に向けた意気込み】

新しい素材に挑戦し、空気抵抗が少なくなるような機体を製作してきました！
さらに、ランチャーも新しく設計しより高い高度を記録できるように頑張ります！

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★空気抵抗の少ない流線形ボディとフィン
- ★FRPを用いたノーズコーン、ボートテール、ボディチューブ
- ★新設計のランチャー



敢闘賞 : 日本宇宙フォーラム賞

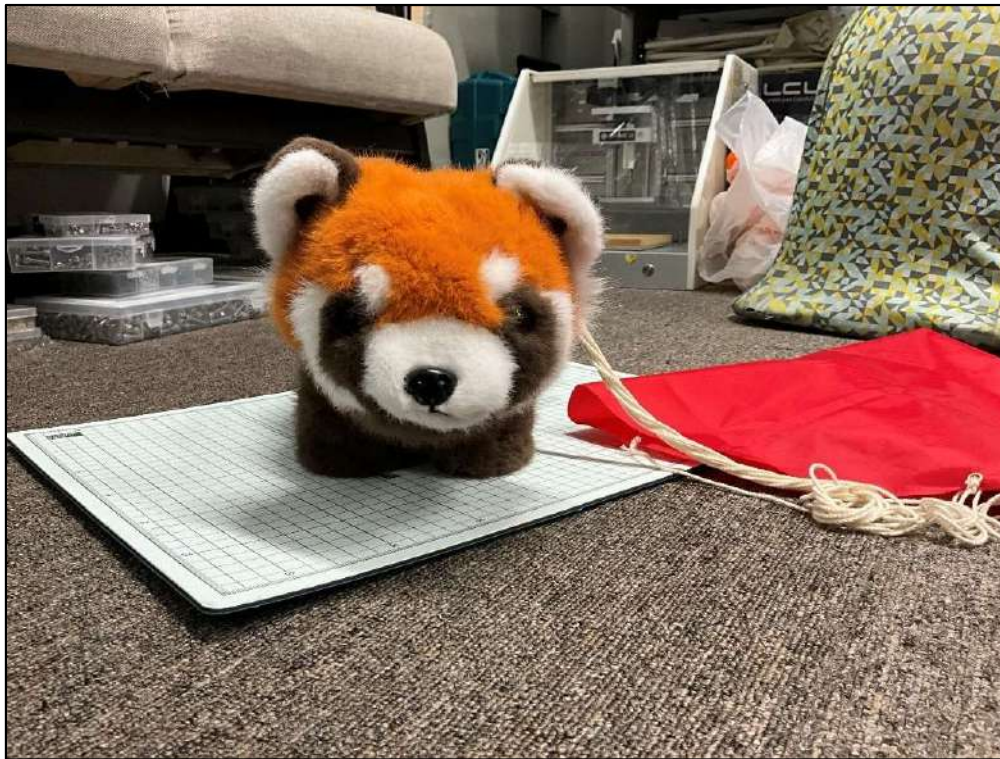
種目⑦:オリジナルミッション 発表番号:50
所属:中部大学 チーム名:レッサーパンダを愛でる会

22ND ROCKET
CONTEST
ROCKET CONTEST IN TANEGASHIMA ISLAND

【大会に向けた意気込み】

4足歩行難しすぎました。二度とやりたくないのに、壊れないで着地し、起き上がって一步でも踏み出してくれたらうれしいです。

【機体写真】



【ここを見て！機体の押しポイント】

- ★外見ではわからない中身の異様さ
- ★基盤のサイズの小ささ
- ★トポロジー解析を用いて最適化した胴体フレーム
- ★積んでるセンサが高精度



ユーモア賞 : 種子島観光協会賞

種目⑤:自律制御カムバック 発表番号:3
所属:東北大学 チーム名:けんいち

【大会に向けた意気込み】

学生生活の集大成として最後の大会を全力で楽しみます！！

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

- ★3Dプリンターで印刷した黄色い機体
- ★GNSSを使用した確実な誘導
- ★機体の状態をリアルタイムに監視する独自の地上システム

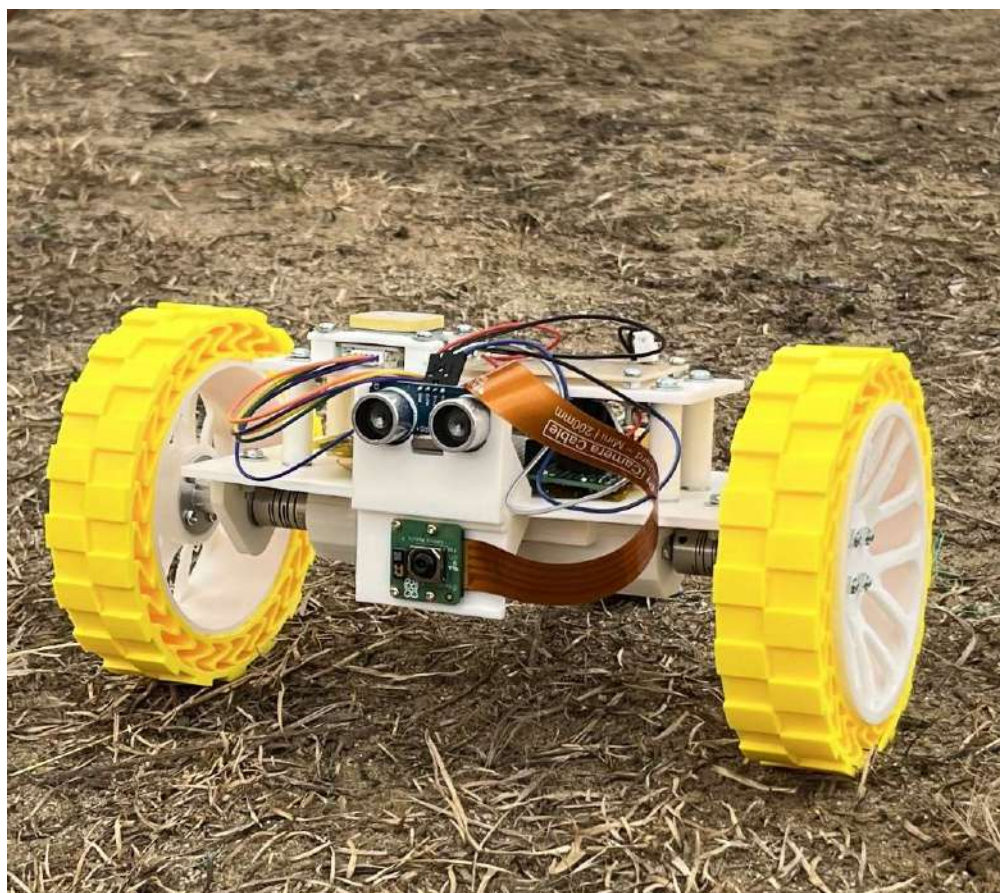


アカデミック賞 : 日本航空宇宙学会賞

【大会に向けた意気込み】

異なるバックグラウンドで開発してきたメンバーが、CanSat未経験ながら、OBGや慶應SDMの協力のもと最先端のシステムズエンジニアリングを駆使し、確実に0mゴール出来る機体を開発しました！

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

★将来のモジュール化を見据えた機体デザイン

★シミュレーションを重ねた耐衝撃性抜群のタイヤ

★教材化を見据えた設計

★ユーザーフレンドリーなUI



デジタル技術賞 : アンクシステムズ賞

種目④:インテリジェントロケット 発表番号:41

所属:日本文理大学 チーム名:NBUロケット

【大会に向けた意気込み】

今回が初めての参加になります！

持てる技術を遺憾なく発揮し、良い結果が得られるよう頑張ります！

【機体写真】



【ここを見て！機体の推しポイント】

★高度・位置情報を取得するために
GPS・9軸センサ・気圧計を活用

★TWE-Liteを使用しデータをダウン
リンク

★地上局でロケットの状態をリアル
タイムに監視

★パラシュートを2つに分けること
で、より確実な展開を実現



種子島宇宙センター所長賞

第22回

種子島

TANEGASHIMA
ROCKET CONTEST

ロケットコンテスト



大賞

【大会に向けた意気込み】

チームみんなの睡眠時間をぶっ飛ばしたロケットです。無駄にはしません。
去年の反省を活かし、発射台と気持ちに角度をつけます。

【機体写真】



ここを見て！
機体の押しポイント

- ★各チーム屈指？の軽さ(52g)
- ★まさに手裏剣！！
薄くても強いフィン
- ★色んな意味で
ギリギリを攻めたランチャー
- ★ベアリングのような
ボディの滑らかさ

