

2020年12月20日(日)大阪府立大学様が所有しているアドバルーンを使って、CAN-SATの共同投下実験を実施してきました。

今年度は、10月3日に行われた缶サット甲子園和歌山地方大会に出場した機体を改良したものと、アドバルーンで投下実験できるように仕様変更したローバーサットの2機を持ち込みました。

今回、私たちのミッションは缶サット甲子園の大会で機能しなかった缶サットとローバーサットとのデータの共有およびパラシュートの分離試験、遠隔操縦の実現を試みました。

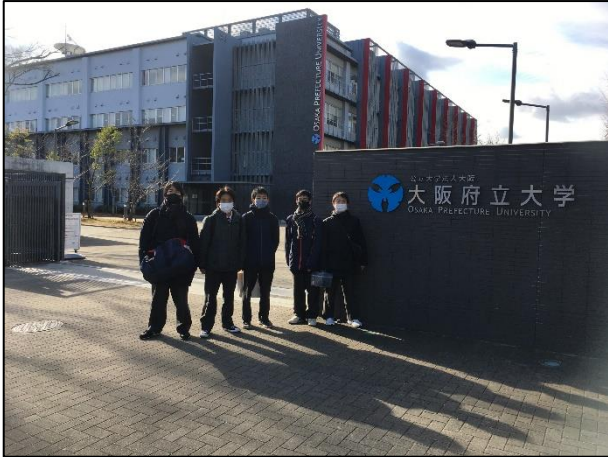


図1 大阪府立大学正門前にて



図2 PCシステム設定中



図3 組み立て作業中



図4 電子回路の半田付け作業

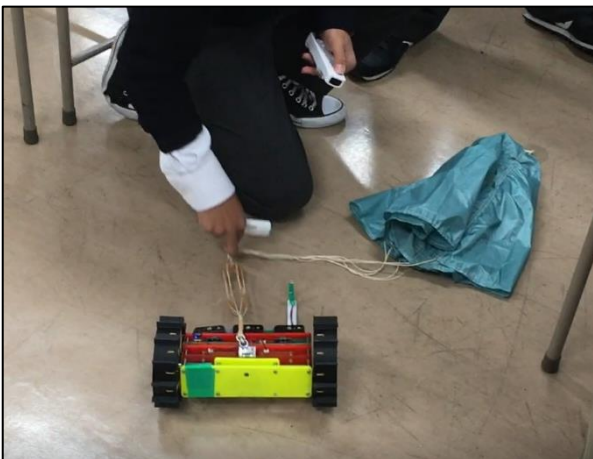


図5 ローバーサット試運転中

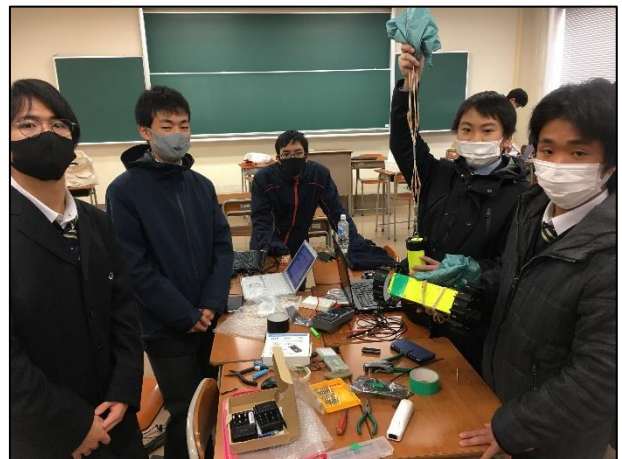


図6 実験準備完了



図7 投下装置に装填中



図8 投下装置の動作確認



図9 アドバルーン上昇中



図10 予定高度に到達 (約70M)



図11 投下直後パラシュートが...



図12 自由落下して機体はバラバラに

今回、ローバーサットのパラシュートが切れてしまい、自由落下という残念な結果になりましたが、現在、その失敗の原因をつきとめ、種子島ロケットコンテストに向けた新型機の開発が始まりました。

大阪府立大学のSSSRC (小型宇宙機システム研究センター) の皆様には、コロナ禍においての実験を成功させるために並々ならぬ準備や調整などを行って頂き誠に有難うございました。

また、私たちの缶サットとローバーサットの2機とも安全に投下実験が実施できましたのも大阪府立大学の関係者の皆さまのご指導とご協力のおかげだと思えます。この紙面をお借りしまして厚く御礼申し上げます。