

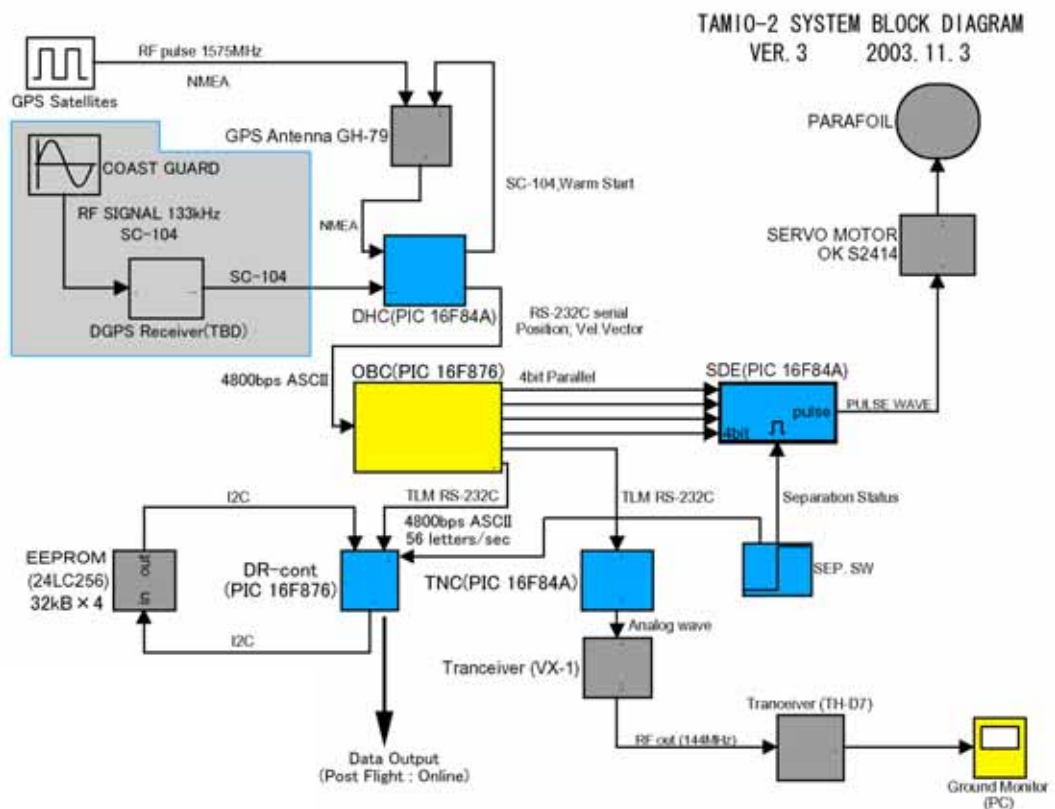
板倉 Cansat comeback competition 2003/11/29

チーム名： 現場主義 - blue collars

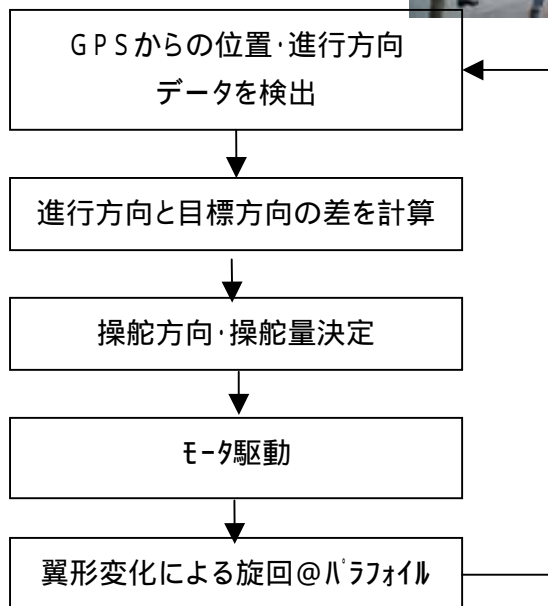
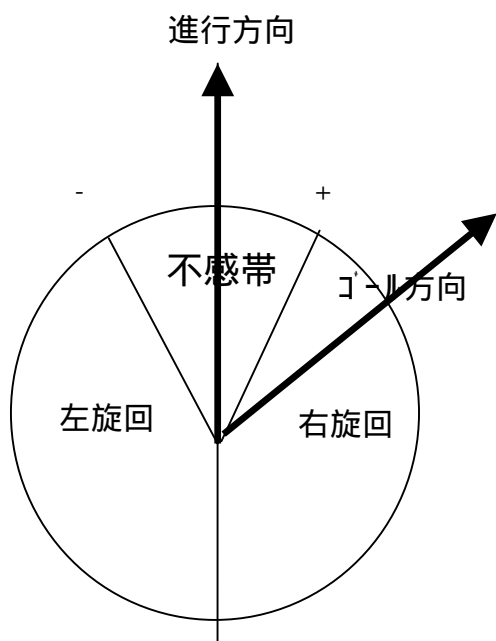
Cansat 名： 「TAMIO the Second」 放出順 12 番



print circuit /TX・GST/構体 GPS /サホ DR/パ ラフォイル / STR / EPS / STR / OBC

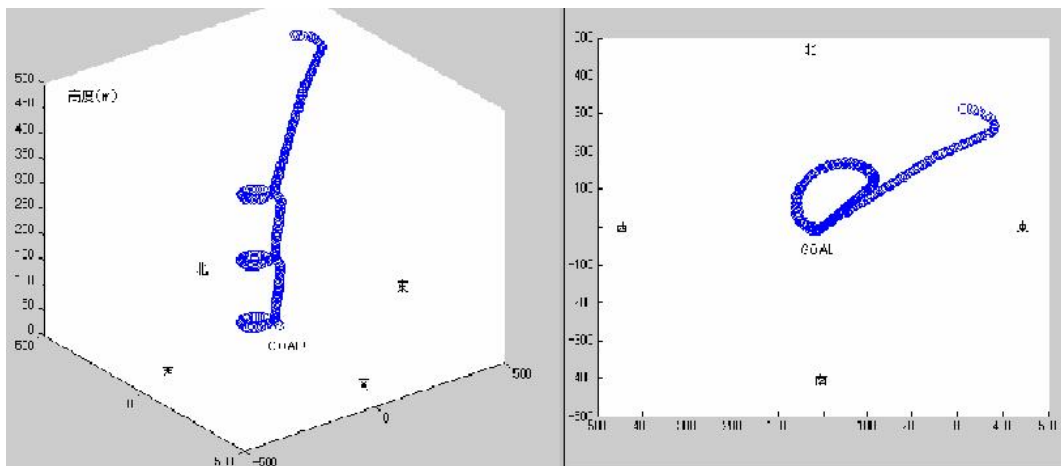
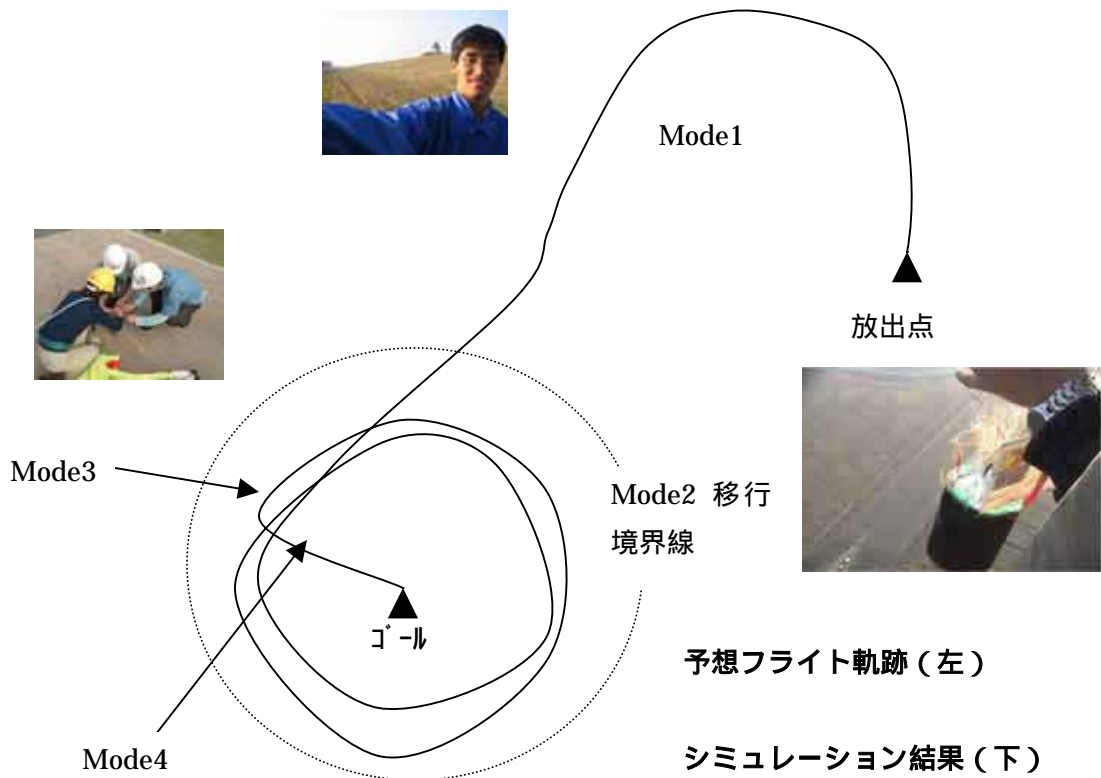


・ TAMIO the Second の制御ロジック

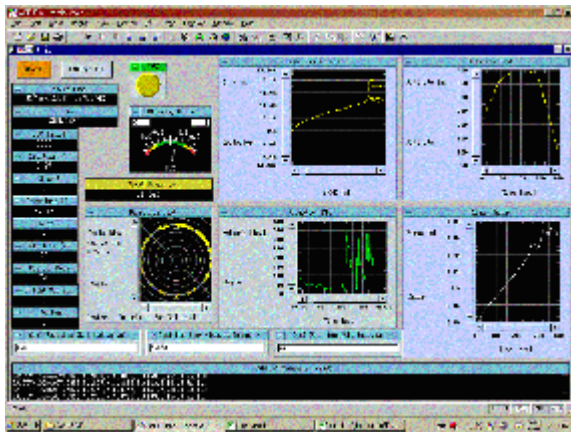


・ TAMIO the Second の制御モード

- MODE 0 NOP (no operation) 非制御 (放出後 10 秒)
- MODE 1 GLIDE きりもみを避けた安定操作で極力ゴールに近づく
- MODE 2 WHEELING 最小回転半径で旋回しながらゴールに近づく (62.5m 以内)
- MODE 3 RAPID TURN ゴール方向へ急旋回 (水平/垂直到達時間が同じ瞬間)
- MODE 4 LANDING 直進性を強めた飛行



南西の風4mのケース



現場主義
TAMIO®

