

KUMAA

大阪府立大学 SSSRC Bチーム  
CAN-SAT KUMAA-3

プロジェクトマネージャー  
2回生 横山 顕悟

2回生 大内 一平 高垣 壮志 (平井 単宇)  
1回生 竹田 曜 三原 明人

KOUMIA

# 開発背景

- 先達からの譲りものではなく、自ら技術を獲得する
- 後輩への技術継承

⇒SSSRCでは未経験のH8による開発



KOUMA

# Can-Sat 概要

パラフォイル型サーボモータ2つによる制御

アルミニウム製円柱構造

H8 3052

Garmin 社製 GPS

メモリ 外付けEEPROM



# KOUMA

## ミッション

- ・ 既知のパラファイルの展開、および飛行の成功
- ・ H8によるGPSデータ取得、サーボモータ制御、データログ等の基本的な動作の成功

# KOUMA

## 成果

### 棄権

(2回とも)

—理由—

- GPSデータの取得不調
- I2C通信を用いた外付けEEPROMへのデータログ部分のプログラミングが未完成

—今後—

- H8を確実に使いこなせるように技術習得



KOUMIA

最後に. . .

未完成のCanSatをたくして、大阪で留守を守っているメンバーの皆さん本当にごめんなさい。

