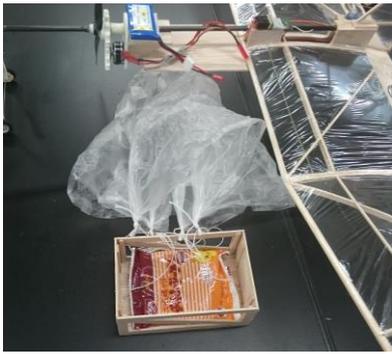


第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

機体審査用紙 (ユニークデザイン)

エントリー部門			所属	東海大学		
ユニークデザイン部門				(フリガナ) スカイレイツ		
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	SkyRay II		
	1	3				
機体諸元						
種類	<input checked="" type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)					
全長	940mm					
全幅	1065mm					
全高	225mm					
						
先尾翼と主翼間の胴体軸上にプロペラを配置するため、歯車を使用している。						
空虚重量	195 グラム 注：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く。					
バッテリー	種類： <input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe			セル数： 2 セル		
重心位置	( カナード翼の前縁 ) を基準に, ( 後ろ ) 方向へ ( 435 ) mm					
主翼面積と翼面荷重 (注：飛行船はガス容積を記載)		主翼面積： 21.3		dm <sup>2</sup> , 翼面荷重： 9.15 グラム/dm <sup>2</sup> (ガス容積： m <sup>3</sup> )		
						
全計画から開発までの期間： 約		10 週間		試験・練習総飛行時間： 約		10 時間

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類	<input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か？(回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po :2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd :7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH:7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe :2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか,
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可,
6 無線方式	1) 2.4GHz(受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか,
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認,
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				

## 第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

## 機体審査用紙 (ユニークデザイン)

エントリー部門			所属	鳥取大学
ユニークデザイン部門				
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	(フリガナ) クロエオブライエン
	2	4		Chloe O'Brian
機体諸元				
種類	<input checked="" type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)			
	全長	840mm		
	全幅	840mm		
全高	300mm			
				
円盤型の翼、Vテール				
空虚重量	197.0 グラム 注: 飛行船の場合はヘリウム浮力を除く。			
バッテリー	種類: <input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe	セル数: 2 セル		
重心位置	( 前縁 ) を基準に, ( 機首 ) 方向へ ( 210 ) mm			
主翼面積と翼面荷重 (注: 飛行船はガス容積を記載)	主翼面積: 54.07 dm <sup>2</sup> , 翼面荷重: 3.68 グラム/dm <sup>2</sup> (ガス容積: m <sup>3</sup> )			
				
全計画から開発までの期間: 約	12	週間	試験・練習総飛行時間: 約	11 時間

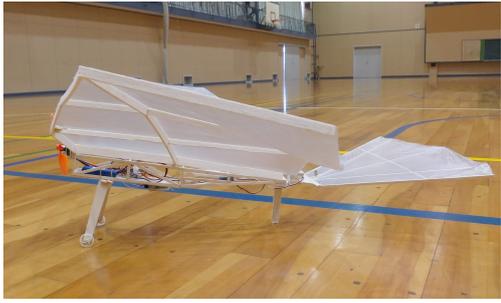
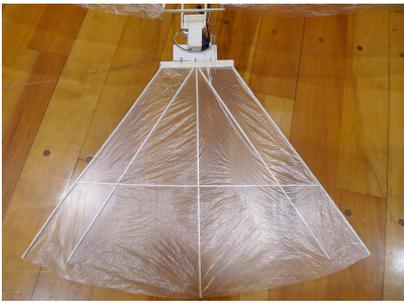
「本書式は全2ページです。越える場合は各ページの表の幅を適宜修正してPDFで2ページに収めること。」

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類	<input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か？(回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po : 2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd : 7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH: 7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe : 2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか,
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可,
6 無線方式	1) 2.4GHz(受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか,
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認,
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				

## 第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

## 機体審査用紙 (ユニークデザイン)

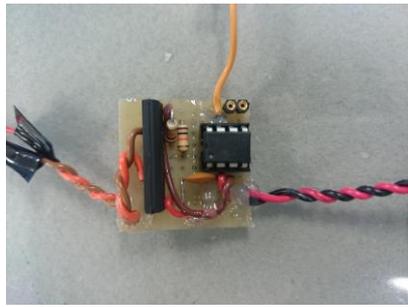
エントリー部門			所属	秋田工業高等専門学校	
ユニークデザイン部門				(フリガナ)ワイエスアイアイ	
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	YS-II	
	3	1			
機体諸元					
種類	<input checked="" type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)				
全長	760mm				
全幅	1250mm				
全高	190mm				
					
小回りができ、低速・高速でも安定して飛行ができる。また、ラダーがついていない。					
空虚重量	134.0 グラム 注：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く。				
バッテリー	種類： <input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe			セル数： 2セル	
重心位置	( 機首 ) を基準に, ( 機尾 ) 方向へ ( 145 ) mm				
主翼面積と翼面荷重 (注：飛行船はガス容積を記載)		主翼面積： 31.4 dm <sup>2</sup> , 翼面荷重： 4.27 グラム/dm <sup>2</sup> (ガス容積： m <sup>3</sup> )			
					
全計画から開発までの期間： 約		5 週間		試験・練習総飛行時間： 約 20 時間	

「本書式は全2ページです。越える場合は各ページの表の幅を適宜修正してPDFで2ページに収めるこ

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類 <input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船				
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か? (回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類 <input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po : 2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd : 7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH: 7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe : 2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか.
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可.
6 無線方式	1) 2.4GHz (受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器 技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか.
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認.
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				

第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト  
機体審査用紙 (ユニークデザイン)

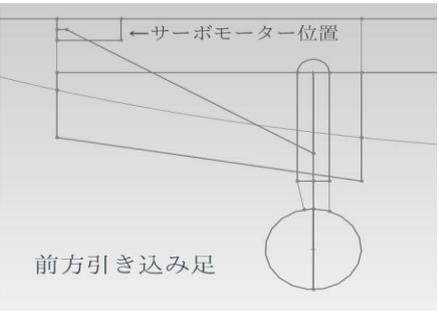
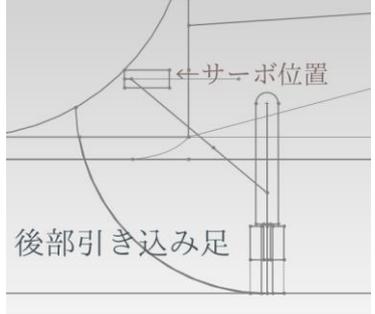
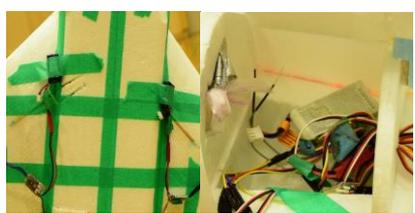
エントリー部門			所属	帝京大学	
ユニークデザイン部門				(フリガナ) エスティーアール	
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	STR	
	4	2			
機体諸元					
種類	<input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input checked="" type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)				
全長	1450 mm				
全幅	500 mm				
全高	600 mm				
					
重心位置を自由に動かすことで、簡易な推進機構で立体的な移動をさせる					
空虚重量	200 グラム 注：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く。				
バッテリー	種類： <input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe			セル数： 2 セル	
重心位置	( 尻尾取り付け位置 )を基準に、( 機首 )方向へ ( 450~700 ) mm				
主翼面積と翼面荷重 (注：飛行船はガス容積を記載)		主翼面積：                    dm <sup>2</sup> , 翼面荷重：                    グラム/dm <sup>2</sup> (ガス容積：                    0.181                    m <sup>3</sup> )			
					
全計画から開発までの期間： 約 7 週間			試験・練習総飛行時間： 約 6 時間		

「本書式は全2ページです。越える場合は各ページの表の幅を適宜修正してPDFで2ページに収めること。」

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類 <input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船				
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か？(回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類 <input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po : 2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd : 7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH: 7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe : 2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか,
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可,
6 無線方式	1) 2.4GHz(受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか,
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認,
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				

第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト  
機体審査用紙 (ユニークデザイン)

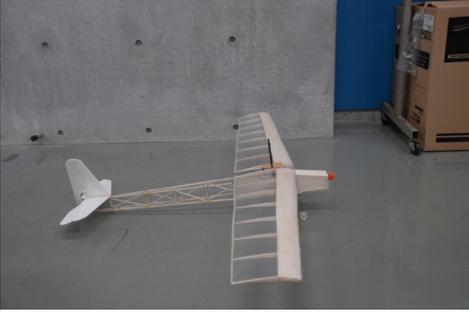
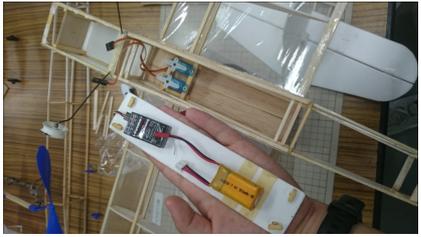
エントリー部門			所属	東京農工大学航空研究会	
ユニークデザイン部門				ジェットライナー	
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	Jetliner	
	5	3			
機体諸元					
種類	<input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input checked="" type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)				
全長	1650mm				
全幅	1700mm				
全高	550mm				
					
大型のスケール機を飛ばすために、胴体部に気嚢を用いた。					
空虚重量	350グラム		注：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く。		
バッテリー	種類：	<input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe	セル数：	2セル	
重心位置	(機首)を基準に、(後)方向へ (800) mm				
主翼面積と翼面荷重 (注：飛行船はガス容積を記載)	主翼面積：		dm <sup>2</sup> , 翼面荷重：	グラム/dm <sup>2</sup>	
			(ガス容積：	0.024m <sup>3</sup> )	
 <p>前方引き込み足</p>		 <p>後部引き込み足</p>			
全計画から開発までの期間： 約			6週間	試験・練習総飛行時間： 約	
				3時間	

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類	<input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か？(回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po :2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd :7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH:7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe :2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか,
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可,
6 無線方式	1) 2.4GHz(受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか,
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認,
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				

## 第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

## 機体審査用紙 (ユニークデザイン)

エントリー部門			所属	日本大学	
ユニークデザイン部門				(フリガナ) ホタル	
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	蛍	
	6	6			
機体諸元					
種類	<input checked="" type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)				
	全長	780mm			
	全幅	1335mm			
	全高	240mm			
					
機体の特徴: 可変翼搭載					
空虚重量	180グラム		注: 飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.		
バッテリー	種類: <input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe		セル数: 2セル		
重心位置	(機首)を基準に, (尾翼)方向へ (141) mm				
主翼面積と翼面荷重 (注: 飛行船はガス容積を記載)		主翼面積: 20.4 dm <sup>2</sup> , 翼面荷重: 8.82 グラム/dm <sup>2</sup> (ガス容積: m <sup>3</sup> )			
					
全計画から開発までの期間: 約		8週間		試験・練習総飛行時間: 約 12時間	

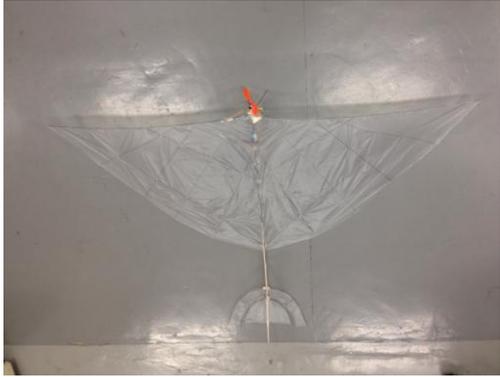
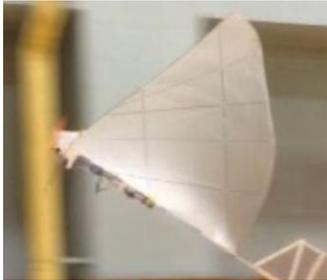
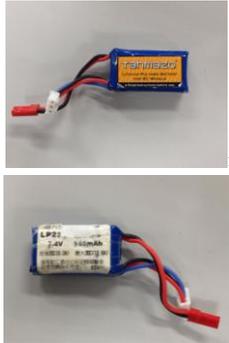
「本書式は全2ページです。越える場合は各ページの表の幅を適宜修正してPDFで2ページに収めること。」

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類 <input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船				
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か？(回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類 <input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po :2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd :7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH:7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe :2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか,
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可,
6 無線方式	1) 2.4GHz (受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか,
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認,
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				

## 第11回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

機体審査用紙 (ユニークデザイン)

エントリー部門			所属	早稲田大学基幹理工学部機械科学・航空学科 佐藤研究室	
ユニークデザイン部門				(フリガナ) キャタピーレベルキュウジュウキュウ	
予選飛行順	決勝飛行順	登録No	機体名	キャタピー Lv99	
	8	6			
機体諸元					
種類	<input checked="" type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) <input type="checkbox"/> 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)				
全長	1170mm				
全幅	1680mm				
全高	250mm				
					
大きな翼をゆらゆらとさせながら羽ばたきます！					
空虚重量	151 グラム 注：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く。				
バッテリー	種類：	<input checked="" type="checkbox"/> Li-Po, <input type="checkbox"/> Ni-Cd, <input type="checkbox"/> Ni-MH, <input type="checkbox"/> Li-Fe	セル数：	2セル	
重心位置	( 翼前縁 ) を基準に, ( 尾翼 ) 方向へ ( 350 ) mm				
主翼面積と翼面荷重 (注：飛行船はガス容積を記載)		主翼面積：		48dm <sup>2</sup> , 翼面荷重： 3.1 グラム/dm <sup>2</sup> (ガス容積： m <sup>3</sup> )	
 羽ばたき機構		 大きく羽ばたく翼		 表面 裏面	
全計画から開発までの期間： 約		3 週間		試験・練習総飛行時間： 約 10 時間	

この面は記載せずに提出

	機体審査項目	審査結果			備考
		練習前	予選前	決勝前	
1 種類	1) 種類 <input type="checkbox"/> 飛行機 <input type="checkbox"/> 回転翼機 <input type="checkbox"/> 飛行船				
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 (飛行船は最大長)	g cm	g cm	g cm	200.0g 以下 (飛行船は 170cm 以下)
3 動力	1) 動力系統種類 ○×				電池と電動モータでプロペラを回す方式か？(回転翼機は別条件)
	2) モータ・プロペラの取付・安全性 ○×				留具の誤使用, クラック, 接着・取り付け不良等
	3) 絶縁 ○×				絶縁皮膜の徹底
4 バッテリー	1) 種類 <input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	<input type="checkbox"/> Li-Po <input type="checkbox"/> Ni-Cd <input type="checkbox"/> Ni-MH <input type="checkbox"/> Li-Fe	Li-Po :2セル以下(3.4~3.7V/セル) Ni-Cd :7セル以下(1.2V/セル) Ni-MH:7セル以下(1.2V/セル) Li-Fe :2セル以下(3.3V/セル)
	2) セル数	セル	セル	セル	
	3) 残量・劣化具合 ○×				膨張など劣化や損傷がみられないか, 送信機のバッテリー残量
5 機体	1) 進行方向の先端・突起部安全性 ○×				制御不能時の機体が周囲に危害を与えにくい対策されているか,
	2) 組立・装備状態安全性 ○×				クラック, 接着不良, 取り付け不良, リンケージの仮止は不可,
6 無線方式	1) 2.4GHz(受信機とリンクして確認) ○×				ラジコン専用周波数
	2) 送受信部改造無し ○×				プロポ・データ伝送送受信器技術適合マークの確認
	3) 非常時 ON-OFF 機能 ○×				緊急時には動力を遠隔操作により確実にOFFできるか,
	4) フェールセーフ機能 ○×				
7	推進系統全開, フル操作の安全性 ○×				ランダムなフルパワーとフル反転状態の組合せで, 全機機能し, 安全上の問題が無いことを確認,
8	ミッションのための装置の安全性 ○×				
9	その他 (備考)				
10	機体審査結果 ○×				