8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

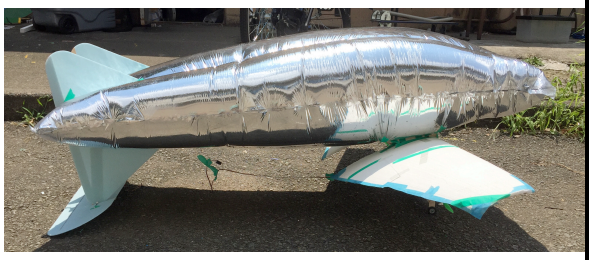
エントリー部門			所属	東京農工大学 航空研究会
一般部門			機体名	(フリガナ) オルカアラート OrcaAlato
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1250mm
全幅	1400mm
全高	450mm

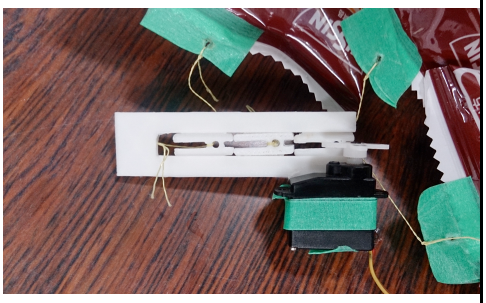


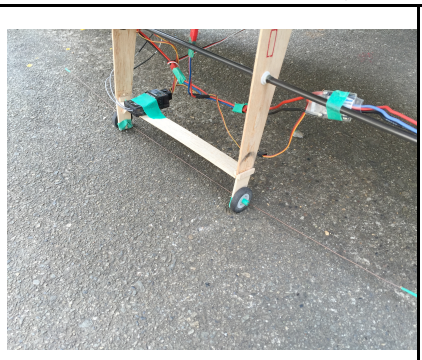


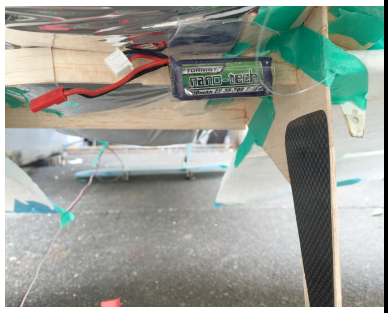


中央主翼にヘリウム入りの気嚢を使うことで高い低速性を実現

空虚重量	198 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ☑ Li-Po, ☐ Ni-Cd, ☐ Ni-MH, ☐ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(機首先端) を基準に, (機尾) 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：83.4 dm², 翼面荷重：2.25 グラム／dm², ヘリウム充填後翼面荷重：1.25 グラム／dm² (ガス容積： 0.093 m³, ヘリウムガス充填後重量 104 グラム)	







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 13 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

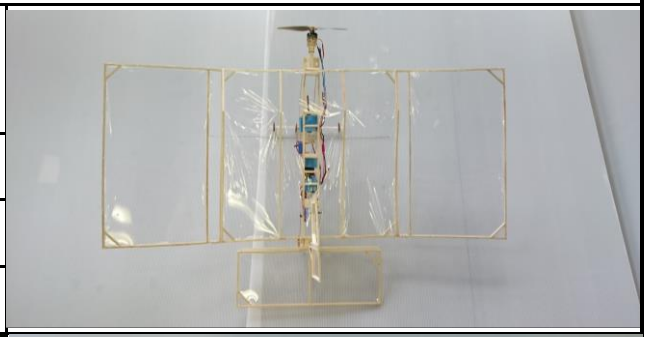
8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

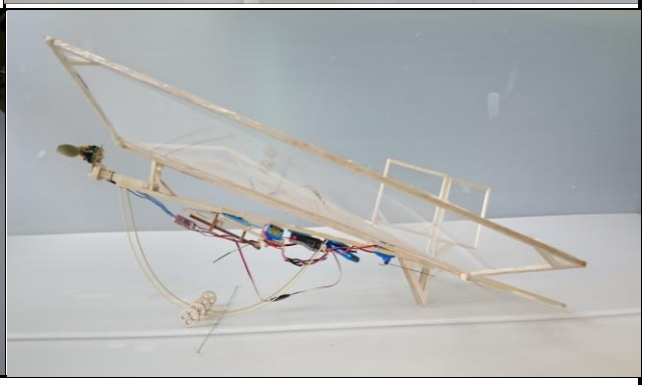
エントリー部門			所属	首都大学東京大学院
一般部門			機体名	(フリガナ)　イチヨウ 一葉
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	■ 飛行機 □ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) □ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	650mm
全幅	920mm
全高	330mm

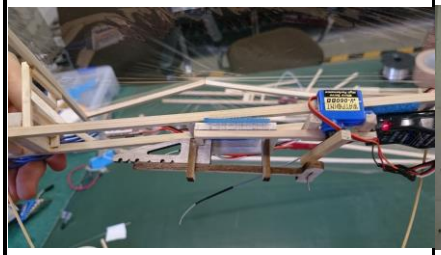


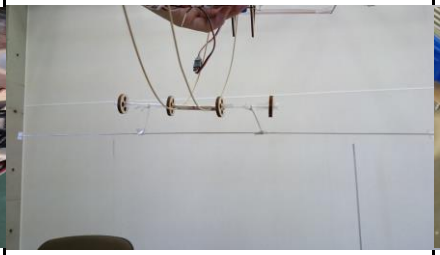




１つのサーボで投下装置を作成したこと（写真参照）

空虚重量	184 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ■ Li-Po, □ Ni-Cd, □ Ni-MH, □ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	（　翼の前縁　）を基準に，（　進行方向逆向き　）方向へ（　185　）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：　33.8dm², 翼面荷重：　5.44 グラム／dm² (ガス容積：　m³)	







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　５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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	高知工科大学
一般部門			機体名	(フリガナ) エーシニダエツー Aeshnidae-2
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1027 mm
全幅	1391 mm
全高	325 mm



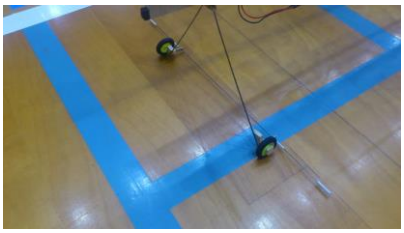


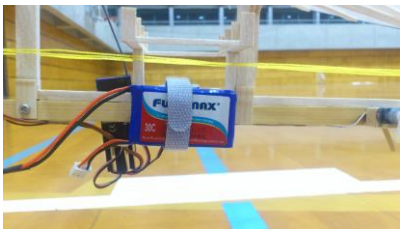


翼上面に極薄の土佐和紙を貼って、翼スキンを補強している。

空虚重量	196.5 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ☑ Li-Po, ☐ Ni-Cd, ☐ Ni-MH, ☐ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(機首) を基準に, (機尾) 方向へ (325) 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： 38.0 dm², 翼面荷重： 5.17 グラム／dm² (ガス容積： m³)	







全計画から開発までの期間： 約 16 週間	試験・練習総飛行時間： 約 30 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

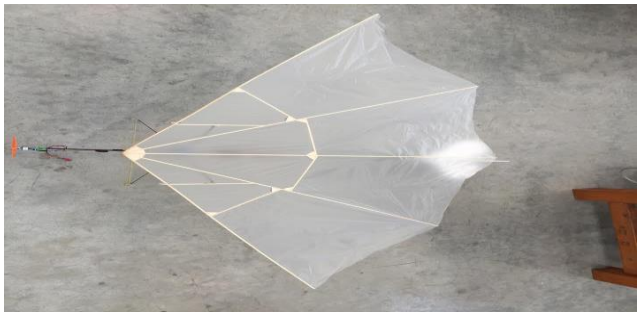
8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	神奈川工科大学
一般部門			機体名	(フリガナ)　フルーク　ヘッツァー Flug Hetzer
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1150mm
全幅	1550mm
全高	440mm







速度は比較的に遅めだが、安定性がある

空虚重量	180 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類：　☑ Li-Po,　☐ Ni-Cd,　☐ Ni-MH,　☐ Li-Fe	セル数：　2　セル
重心位置 (救援物資除く)	(　プロペラ　)を基準に,(　後ろ　)方向へ(445　)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：80.1　dm², 翼面荷重：2.247　グラム／dm² (ガス容積：　m³)	



物資回収装置(ピアノ線)





全計画から開発までの期間：　約　4　週間	試験・練習総飛行時間：　約　38　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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	山口大学
一般部門			機体名	(フリガナ) ハヤブサ はやぶさ
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)	
全長	1075 mm	
全幅	1174 mm	
全高	240 mm	





翼面荷重を増やしてエルロンを搭載することで機動力を高めた機体である.

空虚重量	192 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ☑ Li-Po, ☐ Ni-Cd, ☐ Ni-MH, ☐ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(主翼前縁) を基準に, (後ろ) 方向へ (147) 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: 30.1 dm^2, 翼面荷重: 6.4 グラム／dm^2 (ガス容積： m^3)	



ミッションを行わない



全計画から開発までの期間： 約 4 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	東北職業能力開発大学校附属青森職業能力開発短期大学校 電気エネルギー制御科
一般部門			機体名	(フリガナ)　フライングウィ ふらいんぐうぃ
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☐ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☑ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1100mm
全幅	1130mm
全高	800mm





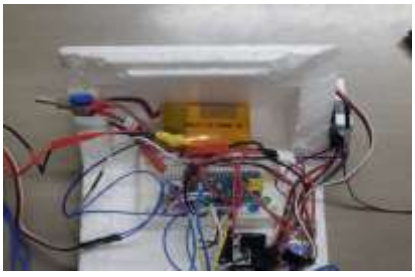


機体の幅が広いため空気抵抗が大きく、自由落下時の速度が遅く接地までの時間が長い。

空虚重量	440 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類：　☑ Li-Po,　☐ Ni-Cd,　☐ Ni-MH,　☐ Li-Fe	セル数：　2　セル
重心位置 (救援物資除く)	(　機体中心　) を基準に, (　前　) 方向へ (　50　) 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：　dm², 翼面荷重：　グラム／dm² (ガス容積：　0.48　m³)	







全計画から開発までの期間：　約　16　週間	試験・練習総飛行時間：　約　10　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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	金沢工業高等専門学校　ハンズオン部
一般部門				
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.	機体名	(フリガナ)　アオサギ Aosagi

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1170mm
全幅	1410mm
全高	295mm

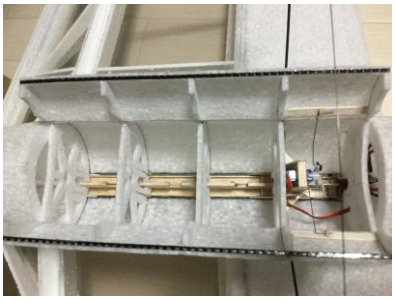






機体の特徴（搭載物をつり胴体に収め、ハッジを開いて投下する。）

空虚重量	185 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類：　☑ Li-Po,　☐ Ni-Cd,　☐ Ni-MH,　☐ Li-Fe	セル数：　2　セル
重心位置 (救援物資除く)	（　内翼先端　）を基準に,（　後ろ　）方向へ（　182　）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：　46.9　dm², 翼面荷重：　3.94　グラム／dm² (ガス容積：　m³)	







全計画から開発までの期間：　約　20 週間	試験・練習総飛行時間：　約　5 分　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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

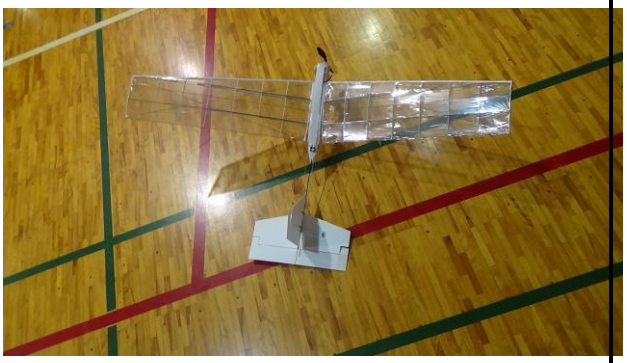
8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	鳥取大学　機械物理系学科
一般部門			機体名	(フリガナ)　トットスパロー2016 TOT-Sparrow2016
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	880mm
全幅	1400mm
全高	400mm

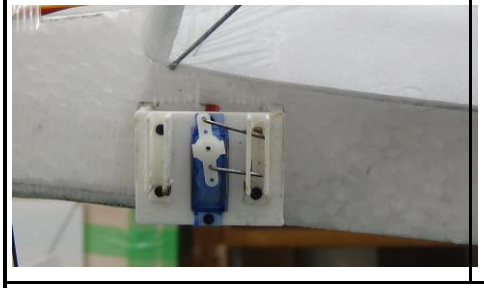






主翼が後退翼、頑丈な主翼

空虚重量	182 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類：☑ Li-Po,　☐ Ni-Cd,　☐ Ni-MH,　☐ Li-Fe	セル数：　2　セル
重心位置 (救援物資除く)	(　機首　)を基準に,(　尾翼　)方向へ(　195　)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：　31.5　dm², 翼面荷重：　5.78　グラム／dm² (ガス容積：　　m³)	







全計画から開発までの期間：　約　15　週間	試験・練習総飛行時間：　約　25　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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	横浜国立大学
一般部門				(フリガナ)
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.	機体名	YAL-Ⅶ

機 体 諸 元

種類	■ 飛行機 □ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) □ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	932 mm
全幅	913 mm
全高	265 mm

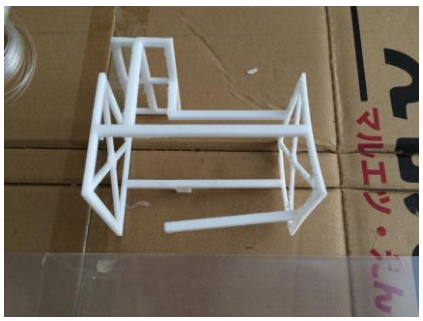


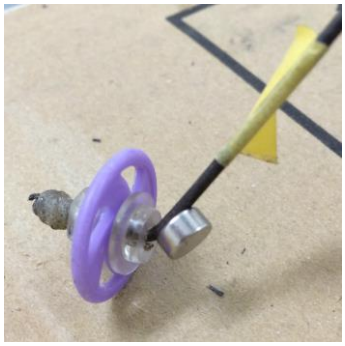




主翼により軽量な素材を採用することで翼型の断面形状を実現し、抗力を低減。

空虚重量	195 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ■ Li-Po, □ Ni-Cd, □ Ni-MH, □ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(機種先端) を基準に, (機尾) 方向へ (305) 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： 24.2 dm², 翼面荷重： 7.64 グラム／dm² (ガス容積： m³)	







全計画から開発までの期間： 約 4 週間	試験・練習総飛行時間： 約 14 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

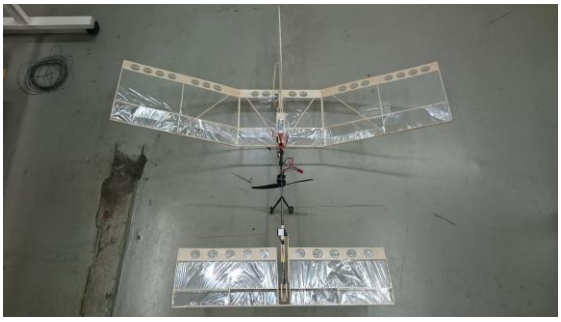
8月5日(金)締切

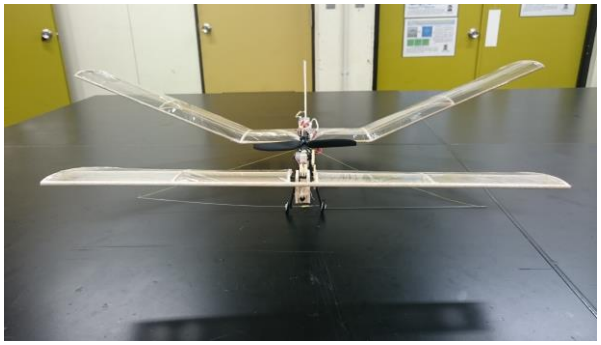
第１２回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト
機体審査用紙 (一般)

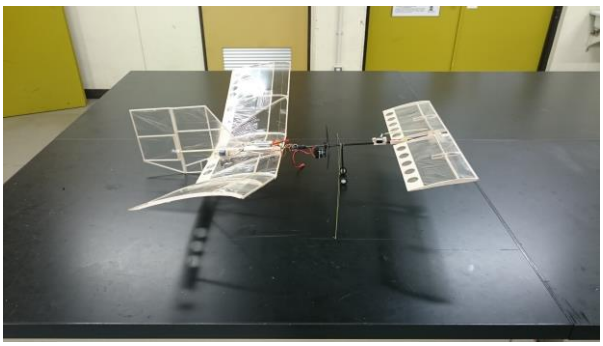
エントリー部門			所属	東海大学　学生航空機プロジェクト
一般部門				
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.	機体名	(フリガナ)　スカイレイスリー SkyRayⅢ

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	975mm
全幅	1040mm
全高	240mm

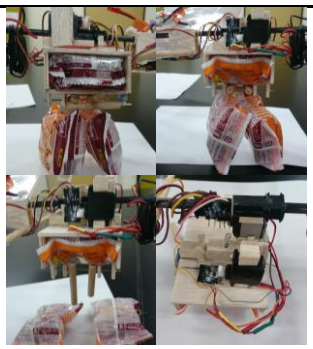


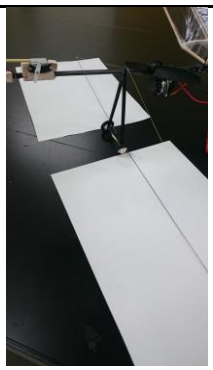




機動性と失速特性の良い先尾翼機。歯車を用いた中ペラ。

空虚重量	200 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類：☑ Li-Po,　☐ Ni-Cd,　☐ Ni-MH,　☐ Li-Fe	セル数：　2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(　主翼前縁　) を基準に, (　前　) 方向へ (　55　) 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：　26　dm², 翼面荷重：　7.69　グラム／dm² (ガス容積：　　m³)	







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　10　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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

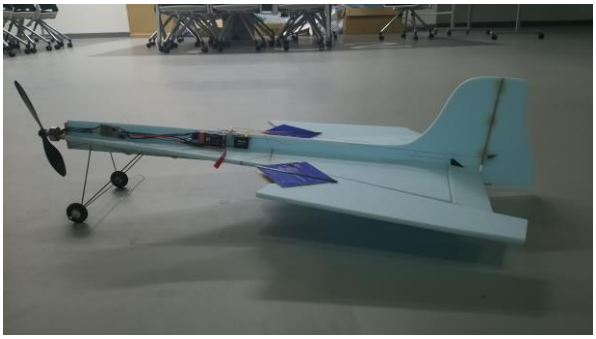
エントリー部門			所属	崇城大学
一般部門			機体名	(フリガナ) デコポン DEKOPON
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	■ 飛行機 □ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) □ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	６４０mm
全幅	500mm（主翼閉時）790mm（主翼開時）
全高	１７６mm

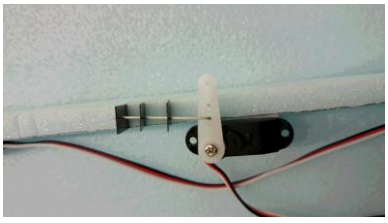


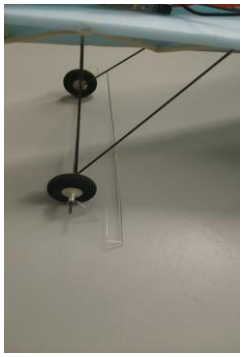


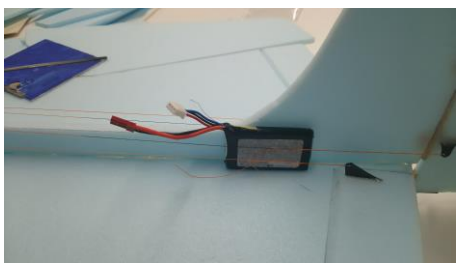


ロール方向の安定性改善とデルタ翼による失速特性向上を両立するため可変翼を採用

空虚重量	１９６グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ■ Li-Po, □ Ni-Cd, □ Ni-MH, □ Li-Fe	セル数： ２ セル
重心位置 (救援物資除く)	（ 機種先端 ）を基準に,（ 尾部 ）方向へ（ ３９５ ）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： １６．３ dm^2, 翼面荷重： １２．４ グラム／dm^2 (ガス容積： m^3)	







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 ０．５ 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

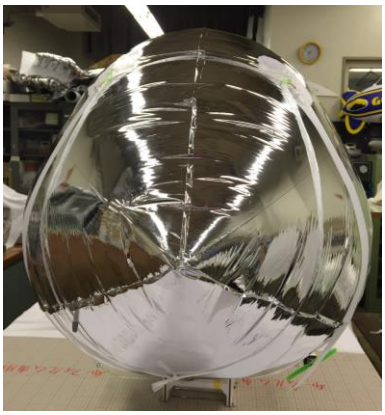
機体審査用紙 (一般)

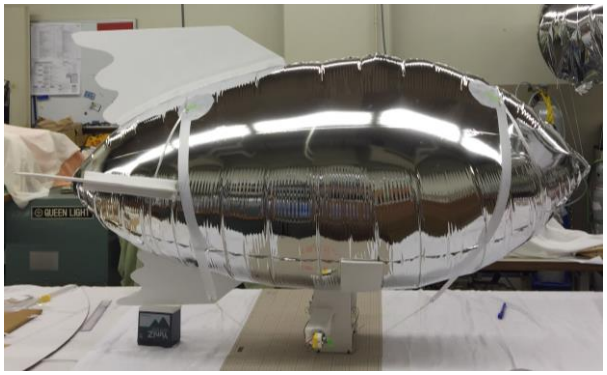
エントリー部門			所属	東京都立産業技術高等専門学校
一般部門				
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.	機体名	(フリガナ) スヌーピー Snoopy

機 体 諸 元

種類	☐ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☑ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1650mm
全幅	700mm
全高	700mm

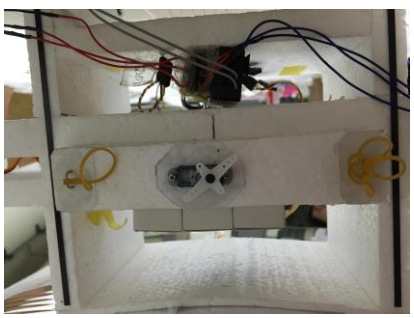


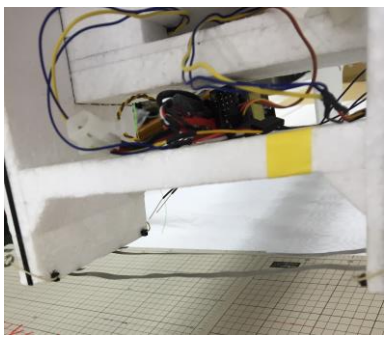


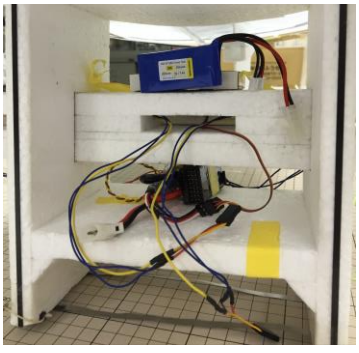


2 つのプロペラの正・逆回転と推力の向きを変えることができる。

空虚重量	302.7 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ☑ Li-Po, ☐ Ni-Cd, ☐ Ni-MH, ☐ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(機首) を基準に, (機尾) 方向へ (750) 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： dm², 翼面荷重： グラム／dm² (ガス容積： 0.384803944 m³)	







全計画から開発までの期間： 約 4 週間	試験・練習総飛行時間： 約 25 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

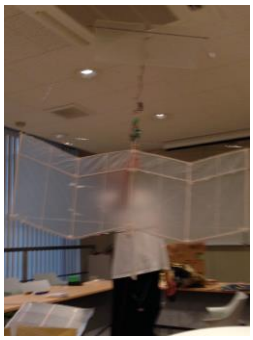
8月5日(金)締切

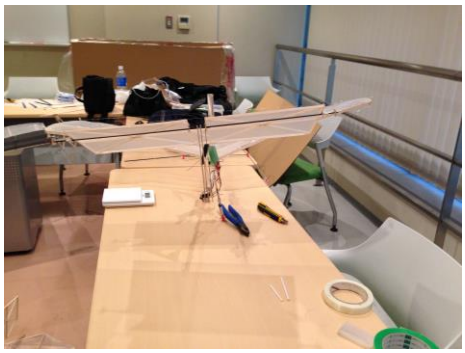
第１２回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト
機体審査用紙 (一般)

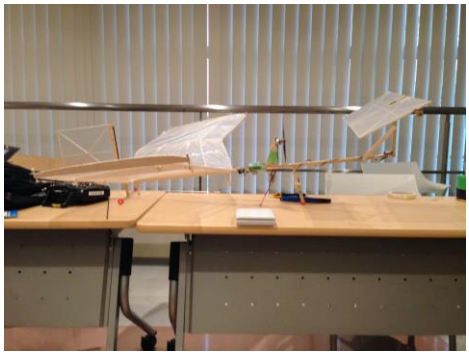
エントリー部門			所属	名古屋大学
一般部門			機体名	(フリガナ) ナビックスホープ NAVIX-h
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	■ 飛行機 □ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) □ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1100mm
全幅	1360mm
全高	410mm

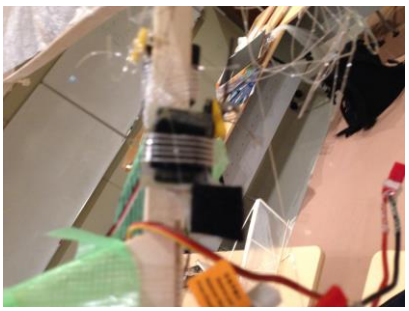


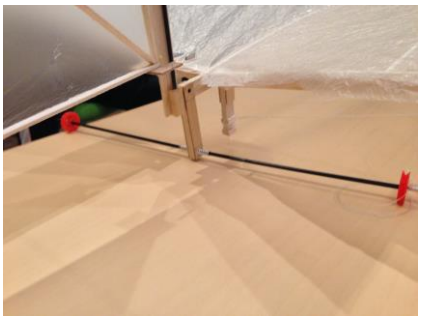




前進角、後退角を採用したカナード機

空虚重量	191 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ■ Li-Po, □ Ni-Cd, □ Ni-MH, □ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	（ 機体先端 ）を基準に，（ 主翼）方向へ（ 600）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： 39.18dm², 翼面荷重： 4.87 グラム／dm² (ガス容積： m³)	







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

「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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

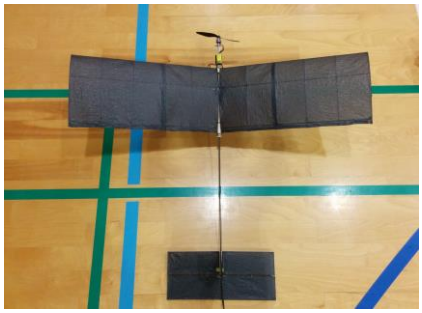
8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	久留米工業高等専門学校
一般部門			機体名	(フリガナ) エスビーエフ 2016 ジェイ
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		SBF2016-J
18				

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	1060mm
全幅	1072mm
全高	305mm

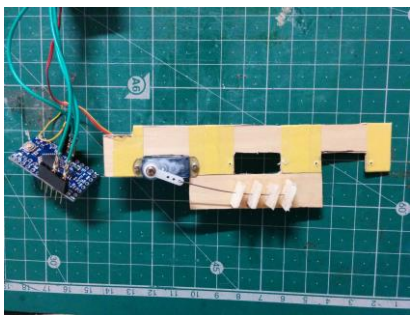




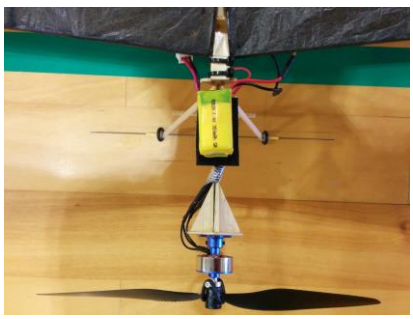


高い旋回性能と安定性を備えた機体。

空虚重量	168 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ☑ Li-Po, ☐ Ni-Cd, ☐ Ni-MH, ☐ Li-Fe	セル数： 2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(主翼前縁) を基準に, (尾翼) 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： 29.9 dm^2, 翼面荷重： 5.61 グラム／dm^2 (ガス容積： m^3)	







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 8 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

8月5日(金)締切

第１２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 (一般)

エントリー部門			所属	日本大学
一般部門			機体名	(フリガナ)　リーベレン-ジュウロク Libellen-16
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	☑ 飛行機 ☐ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) ☐ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	920mm
全幅	1200mm
全高	245mm







機体の特徴：翼型はフクロウ翼、揚力尾翼方式。

空虚重量	150.2 グラム	注１：離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注２：飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類：　☑ Li-Po,　☐ Ni-Cd,　☐ Ni-MH,　☐ Li-Fe	セル数：　2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(　　機首) を基準に, (　　尾翼) 方向へ (　　240) 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：　24.0dm², 翼面荷重：　6.25 グラム／dm² (ガス容積：　　m³)	







全計画から開発までの期間：　約　11 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				

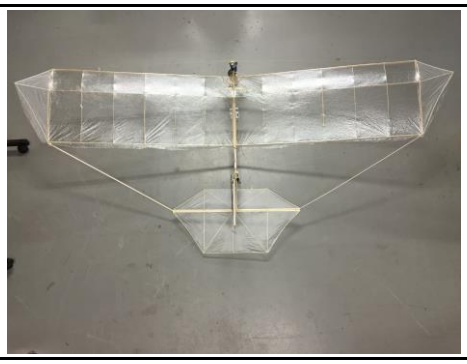
8月5日(金)締切

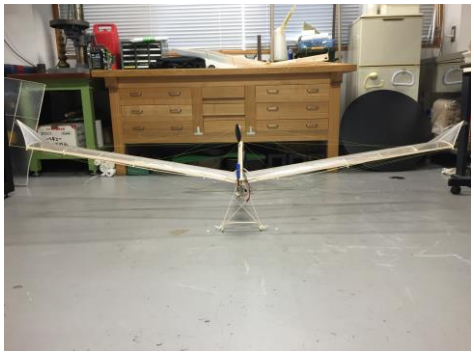
第１２回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト
機体審査用紙 (一般)

エントリー部門			所属	秋田工業高等専門学校
一般部門			機体名	(フリガナ)　ライジングイーグル Rising Eagle
予選飛行順	決勝飛行順	エントリーNo.		

機 体 諸 元

種類	■ 飛行機 □ 回転翼機(主回転翼を動力駆動しないもの) □ 飛行船(浮揚ガスはヘリウムガスに限る)
全長	950 mm
全幅	1985 mm
全高	400 mm

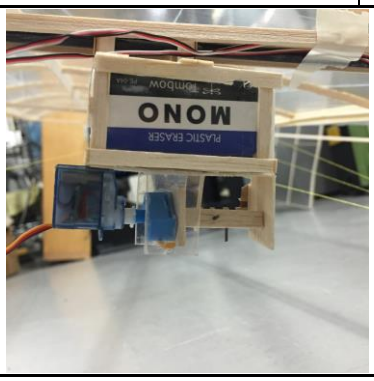


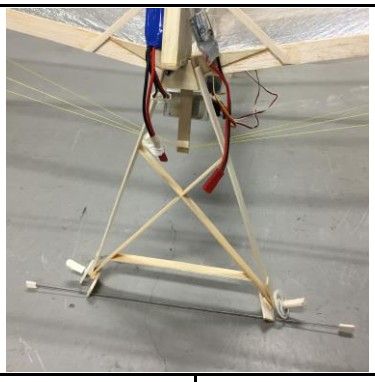


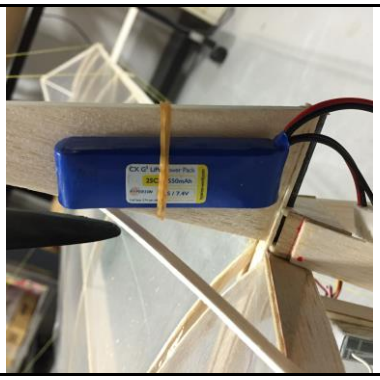


翼弦長を縮小し、機動性を向上した。

空虚重量	185 グラム	注1:離陸重量から救援物資とペイロードの重量を除いた重量. 注2:飛行船の場合はヘリウム浮力を除く.
バッテリー	種類： ■ Li-Po, □ Ni-Cd, □ Ni-MH, □ Li-Fe	セル数：2 セル
重心位置 (救援物資除く)	(機首) を基準に, (機尾) 方向へ (295) 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：72.15 dm², 翼面荷重：2.564 グラム／dm² (ガス容積：　m³)	







全計画から開発までの期間：約 15 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	□ 飛行機 □ 回転翼機 □ 飛行船			
	2) オリジナル性 ○×				
2 重量	空虚重量 （飛行船は最大長） 注：離陸重量から救援物資除く	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	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ Li-Fe	□ Li-Po □ Ni-Cd □ Ni-MH □ 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	その他（備考）				
9	機体審査結果 ○×				