

Fusion PV

1. A csapat

Lévai Ramón (13.) – hardver és rendszerintegráció; Balázs János (9.) – programozás, 3D modell és nyomtatás; Farkas Gergő (13.) – földi bázis szoftverfejlesztés; Balázs Zsolt (13.) – bázis hardver, marketing; Vigh Lajos, Nász Zsolt – szakmai támogatás, beszerzés
Szolnoki SZC Pálffy-Vízügyi Technikum; Szolnok, Tiszaparti sétány 2–3.

2. A elsődleges küldetés

Mint ahogy a ajánlva is volt, mi is 2 hőmérséklet (BMP-280 szenzor beépített hőmérője és DHT22-M), barometrikus magasság mérése (szintén BMP-280), valamint ennek legalább másodpercenkénti lerádiózása a fedélzetről (WLR089U0 LoRa rádiós modul, földi állomáson is). Vezérlő számítógép Raspberry Pi Zero 2 W, beépített tápegységgel (3 x AKY-LP573450). Mivel van “kollégánk”, aki ért eme szenzorok felprogramozásához, így minden saját programot használ.

3. Az másodlagos küldetés

A mi csapatunk küldetése a CanSat versenyen, a GPS tracking, térképen való megjelenítés (GY-NEO8MV2), egy LED kijelző integrálása (D091-12832-I2C/BL)

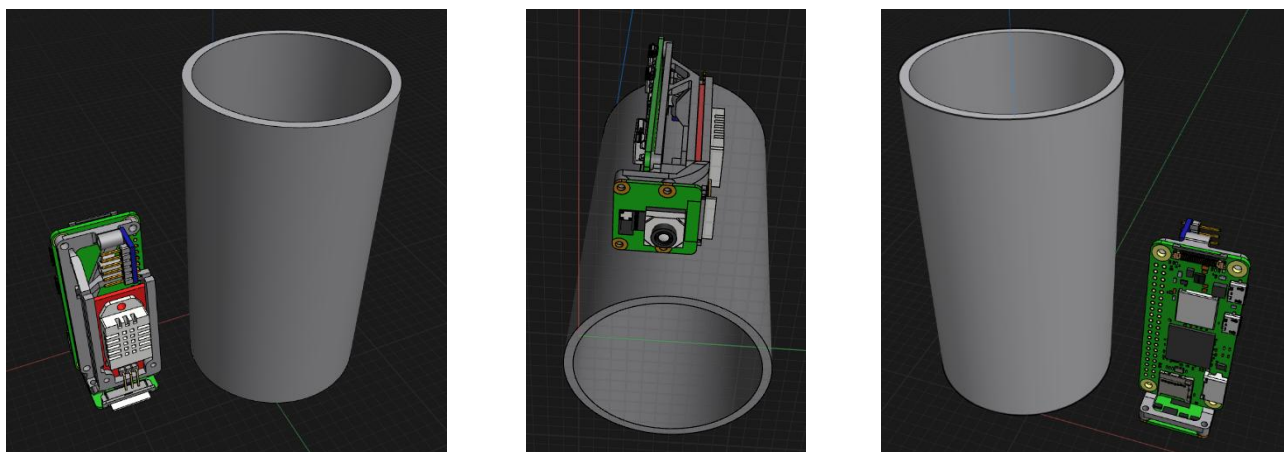
4. Időterv

2025 okt: Hardver- és rendszerterv; 2025. nov-dec: 3D tervezés, szenzor teszt, szoftverfejlesztés; 2026. jan-febr: Összeszerelés, ejtőernyő, kommunikáció teszt; 2026. márc: Terepi tesztek (Víztorony 36 méterről ejtés), adatgyűjtés; 2026. ápr: Verseny, prezentáció

5. Népszerűsítés

Iskolai bemutatók, online tartalmak (web, közösségi média), nyilvános adatmegosztás a versenyt követően.

Célunk a műszaki innováció és környezettudatosság népszerűsítése.



Előzetes tervezet és alkatrész elhelyezések több szögből (3D)



Főbb elemek

(balról-jobbra, fentről-lefel):

GPS (GY-NEO8MV2); Modul (RPI Zero 2 W); Ellenőrző hőmérséklet szenzor (DHT22-M);
Kommunikáció (WLR089U0); Kamera (RPI-CM-NOIR); Töltő modul (MINICHG5-USBC)