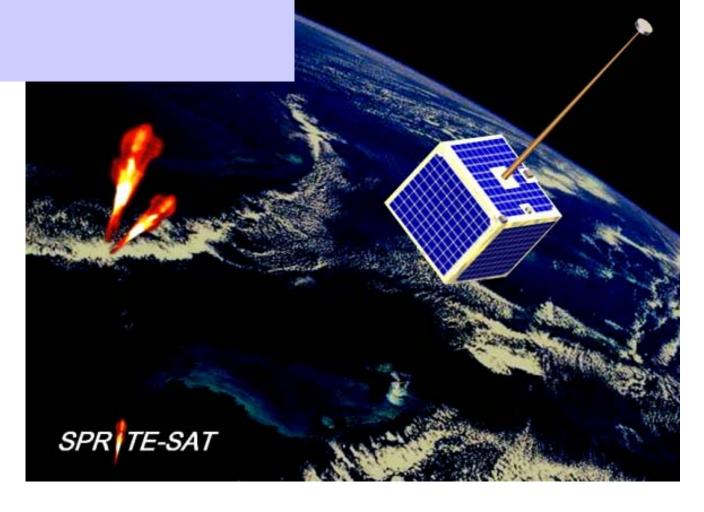


東北大学 スプライト/地球ガンマ線観測衛星



東北大学 スプライト観測衛星開発チーム



2007/7/23 小型副衛星合同ワークショップ



東北大・学内理工連携による小型衛星開発の背景

大学院理学研究科

- 宇宙空間における科学計測で、飛翔体機器開発に卓抜した実績。 Akebono/MGF, Nozomi/UVS, FORMOSAT-2/ISUAL-AP, Planet-C/LAC, etc... 特にインハウスに近い形で台湾衛星(FORMOSAT-2)に機器搭載
- スプライト・雷放電、オーロラなど、超高層大気発光現象の光学および電磁場計測に 基づく研究で世界をリード。

大学院工学研究科

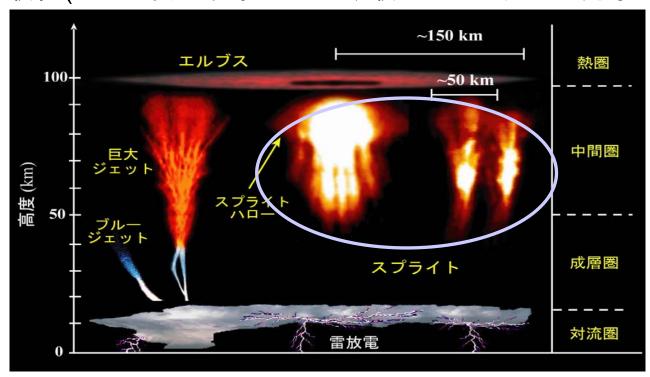
- JAXAの「ETS-VII」や「はやぶさ」など技術試験衛星での重要な貢献に加え、 月・惑星探査ロボット(ローバー)研究で成果。
- 衛星設計コンテストで設計対象をはじめとした上位入賞の常連。流星観測衛星 (LEOLEO)の検討経験。

2000年から小型衛星、ロケット観測、大気球実験など、飛翔体プロジェクトを共同で推進、学内体制を整備



TLE/TGF 研究の背景と東北大学の貢献

スプライト: 雷放電に伴う中層・超高層大気 過渡発光現象(TLE)のひとつ。最初(1989年)に発見された、最もポピュラーな現象



- 高度40-90kmで、雷放電直後に数ms 数10ms発光
- 肉眼で確認できるほど明るく、はっきりした構造を持つ
- 類似発光現象(TLE)の発見がいまだ続いている
- 膨大な発生数 地上観測で100-300個/日、全球では数1000 1万個/日か
- 水平構造・メカニズムがいまだ未解明
- 大気組成への影響も示唆される
- 恒常的衛星観測は台湾FORMOSAT-2のみ

тоноки

TLE研究における東北大学グループの貢献

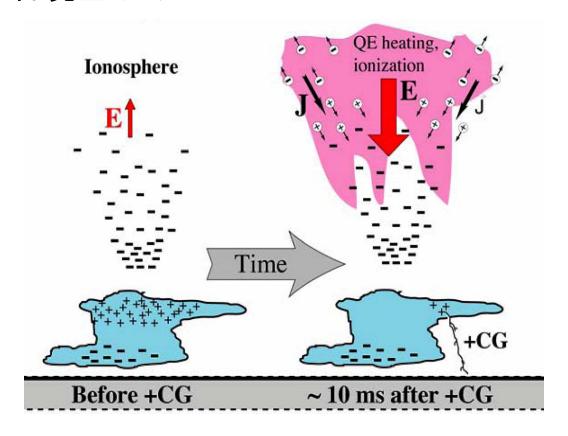
- 1995-1999年に米国での大規模地上観測キャンペーンに参加
- 類似現象のエルブスを発見 (1995年)
- 鉛直伝搬をとらえる多チャンネル高速測光器を開発、観測に成功
 - → 現在では世界的な標準観測機器に
- 冬季の小規模・低高度の雷雲でも発生することを発見(1998年)
- 雷放電エネルギーを推定できる、常時稼動磁場観測(ELF)世界ネットワークを構築
- 台湾FORMOSAT-2衛星に、高速測光器を搭載(2004年打上)
 - → 世界分布の把握
 - → 鉛直構造を決定する物理要因を特定
- 大気組成への影響を見積もる数値実験を実施 NOxの6-7桁増大を示唆
- → 数多くの大規模国際学会・ワークショップで招待講演
- 文部科学省・科学研究費等の競争的研究資金採択

科研費·基盤A(2005-(2008)年度)、科研費·基盤B(2006-(2008)年度) 公募地上研究(2005-2006年度)、科研費·特別推進(2007-2010年度)



スプライト発生のメカニズム

スプライト発生のメカニズム

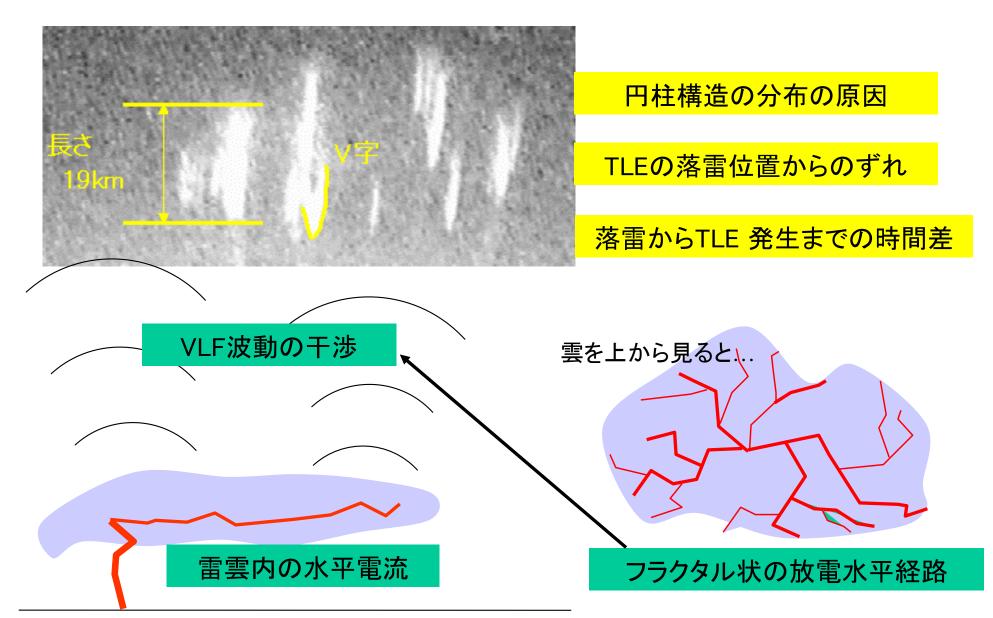


従来の準静電場モデル

これだけでは形状やタイミング、発生条件を説明できない

スプライト現象





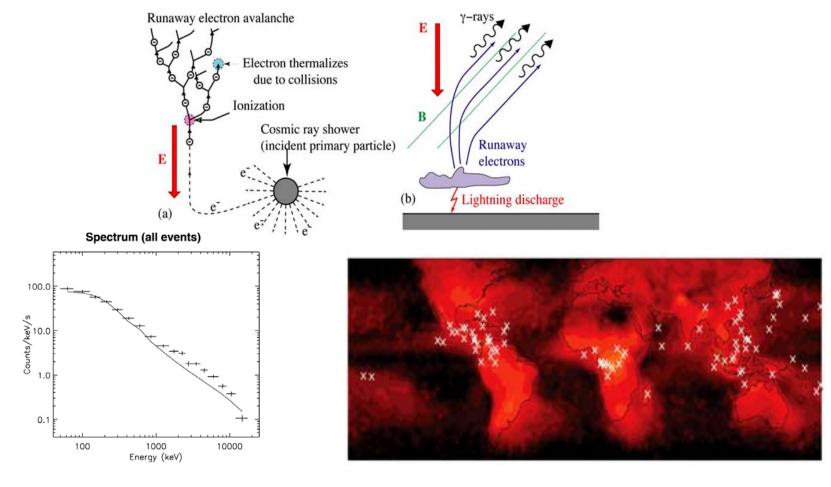
→ スプライト・雷放電の水平構造の撮像が不可欠



地球ガンマ線(TGFs)の観測

地球ガンマ線: TGFs

2004年にガンマ線天文衛星によって大量に検出された 宇宙最高クラス(up to 30 MeV) のエネルギーを持つガンマ線現象。絶縁破壊による逃走電子が原因か。



→ 地球ガンマ線と雷放電(イメージ、VLF放射)の同時観測が求められている



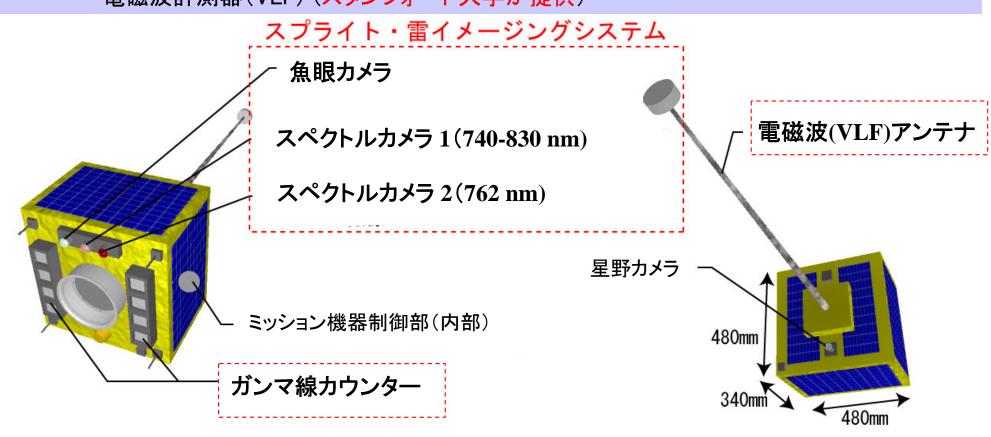
衛星搭載観測機器

搭載科学計測器:

スペクトルカメラ(2台)

魚眼カメラ

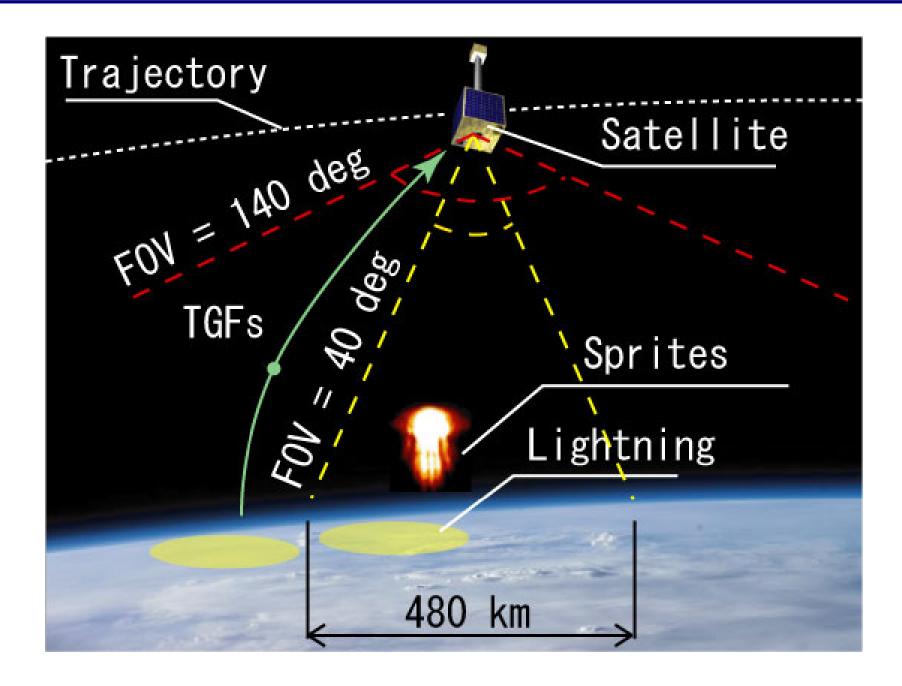
ガンマ線・高エネルギー電子カウンター (カリフォルニア大学サンタクルツ校の協力) 電磁波計測器(VLF)(スタンフォード大学が提供)



総重量:50 kg以下(科学観測機器:約5 kg)

総電力:18 W at maximum





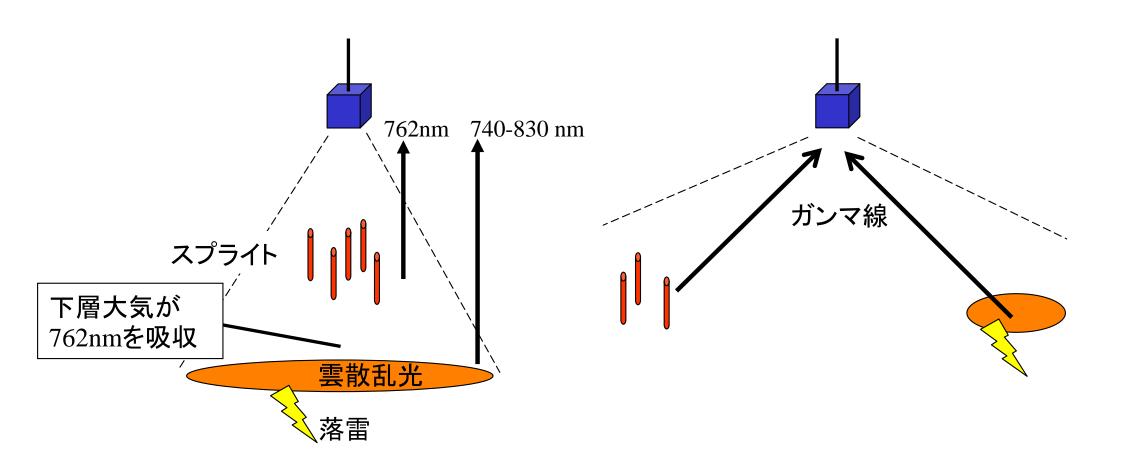


スプライト観測モード

スペクトルカメラ(740-830 nm, 762nm) を使ってスプライトの水平分布を撮像。

TGF観測モード

ガンマ線カウンターと魚眼カメラを用いて、 地球ガンマ線と雷放電の関係を明らかに する。





小型衛星ならではの柔軟性・短期開発

最新のトピックスへ挑戦とサイエンス動向への柔軟な対応

- 立案から打上げまで3-4年 ←中・大型衛星は〜10年
- 大量の地球ガンマ線の発見が公表(2004年12月)
 - → 迅速な仕様変更(ガンマ線計測の改良、VLFセンサー追加)

高い国際競争力と国際協力の実現

2008 SPRITE-SAT



2011 TARANIS (CNES) 日本チームのセンサーも搭載 2011 ASIM/ISS (ESA) + JEMミッションを提案中

→ 世界に先駆けた新しい科学方法論の提示 小型衛星による先端研究+中・大型ミッションへの展開



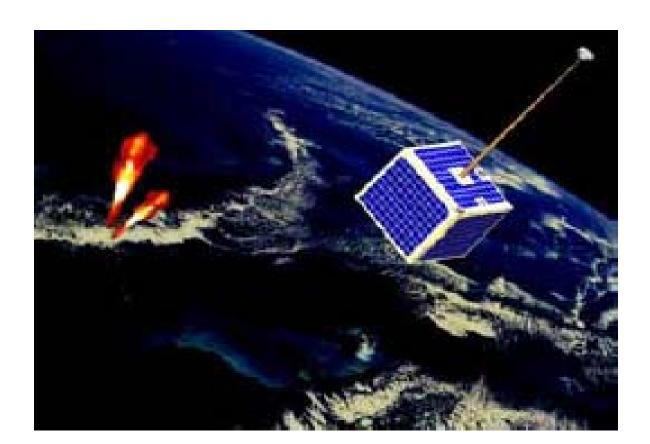
主な設計仕様

• <u>寸法</u> 490 x 490 x 440 + Φ225 x 50 mm

<u>重量</u> 46.77 kg

- ミッション機器
 - CMOSカメラ 2台 (雷・スプライト撮像)
 - CCDカメラ 2台 (雷·恒星撮像)
 - ガンマ線カウンタ、VLFアンテナ
 - SHU (Science Handling Unit)
- <u>姿勢•位置</u>
 - 重力傾斜安定方式 (1mブーム, 3kg先端質量)
 - センサ: 地磁気センサ, 太陽センサ,GPS
 - アクチュエータ:磁気トルカ(2軸), 伸展ブーム
- 電力
 - 太陽電池セル NiMHバッテリ
 - 消費電力:最大 16.91W, 最小 10.81W

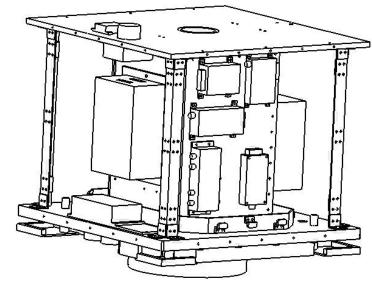
- 通信(通信局:東北大学)
 - Uplink: UHF, 1200bps
 - Downlink: S, 0.1W, 1200bps or 9600bps
- 想定軌道
 - 太陽同期起動, 高度660km, 周期98min
 - 傾斜角98deg, 地方時13時



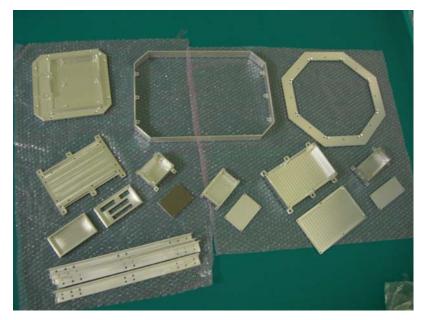


構造

- 上面・下面・側面パネルは ハニカムサンドイッチパネルを使用
- 太陽電池はボディマウント方式 上面・側面の5面に搭載
- 中央主柱構造であり、主柱は アルミ合金で製作
- 分離機構:PAF239M



SpriteSAT FM (イメージ図)



FM機器ケース

TOHOKU

姿勢制御方式

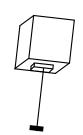
重力傾斜方式により、ミッション機器搭載面 パネルを地球方向に指向(目標精度3度)

姿勢制御の流れ

ロケットから放出



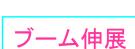
デタンブリング制御に より回転運動を止める



地球

(倒立した場合)

反転制御で 逆転させる





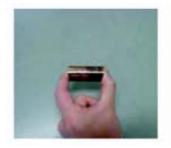
ライブレーションダンピング 制御で振り子運動を抑える

• 姿勢検出/制御機器

- 三軸磁気センサ(Honeywell社)
- 太陽センサ(太陽電池セル出力)
- 磁気トルカ2軸、伸展ブーム
- 宇宙用GPS(スペースリンク(株)製)

• <u>伸展ブーム</u>

- BeCuブーム((株)システム計測製) ※マンテナプローブレース字字で使用
 - ※アンテナプローブとして宇宙で使用実績 あり
- ナイロンテグスの焼き切りでラッチを開放し 伸展開始(火工品は使用しない)





BeCu(ベリリウムカッパー)



工学ミッションとしての新規チャレンジ

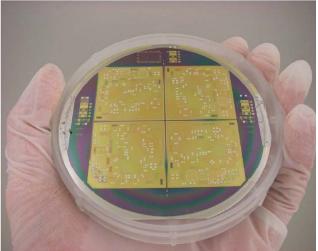
TAMU (Tohoku AAC MEMS Unit)

- 宇宙環境におけるMEMSチップの使用可能性の検証試験
- スェーデン・ウプスラ大学(東北大学との学術協定校)および オングストローム・エアロスペース・コーポレーション社からの技術支援



宇宙MEMS:新しい宇宙ビジネスに向けて道を拓く!!







衛星開発•運用環境

• バス機器開発

宇宙機器の開発実績を持つ信頼のあるメーカに設計・製作を依頼

- 送信機・受信機: (株)アドニクス、三協特殊無線(株)

– アンテナ: 三河兵司氏(アンテン(株)出身)

- 搭載計算機: (有)ナノテクス、(株)エーディー

- 電源系機器: (株)日本エレクトロニクス

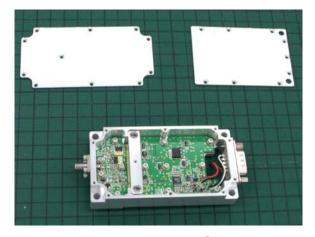




SpriteSat専用 3m級 衛星追跡用アンテナ (東北大学)



SpriteSat専用クリーンブース (東北大学)



SpriteSAT STX (Sバンドテレメトリ送信機)



PM噛み合い試験の様子



開発スケジュール

実施済み: 全サブシステム仕様確定、姿勢制御数値解析、構造振動解析

実施中: 構造詳細設計、搭載機器設計・製作

2007									2008							
現在	5	6	7	8	9	10	11	12	1	2	3	4	5	6	7	8
(実施中)	→ 構	体詳細語	设計													
					構体製	作・予り	情振動詞	験								
				Δ	横体完											
(実施中)							搭載機	器設計	-製作							
							全搭載			完成						
																
(実施中)		地上局	運用ソ	ー フト・チェ	· □ックア「	 フト装置	就作									
(実施中)					- ク・搭車											
		.					ュータ・ガ	□ ■用系 <i>0</i>	の暗合							
							搭載ソ			ヨソフト	· # z **	ファウト	装骨 囊	財		
							10	-1 -15:			/ _ /					
							.		_→全	 システ.	니 스(FM)백	 				
											1		 暗(温度	 福田東部	振動	動釣り合
										_	I	環境試			C DOCINO C	N/877 E
											=				」 マグ語書紙	i、運用級
														△射場		K. JEE/TO NO
														<u></u>		·射場試馴
																△打上
																7771