

110 307 4117-210
453
SES-TN-80-055-SY

M-3S-2/ASTRO-A号機飛しょう実験計画書

昭和 55 年 12 月

東京大学宇宙航空研究所
SESデータセンター

M-3S-2/ASTRO-A号機
飛 し ょ う 実 験 計 画 書 目 次

ロケット	ロケット班	1
尾翼及び尾翼筒組付けのアライメント測定	ロケット班	19
テレメータ・コマンド	テレメータ班	21
レーダ	レーダ班	55
ラジオ・ガイダンス(R.G)	レーダ班	73
タイマ	タイマ班	75
計測	計測班	108
太陽センサ付地磁気姿勢計	G A S班	116
姿勢制御	C N班	118
概要	C N班	118
C N-E	C N班	126
E N-E地上設備	C N班	148
C N-SJ	C N班	185
T V C	C N班	194
1段T V C	C N班	194
2段T V C	C N班	206
S M R C	C N班	216
地上設備		
整備塔・ランチャ	ランチャ班	224
ランチャ計測	ランチャ班	228
光学観測	光学班	229
保安	総務班	231
総論	S A班	233
観測機器		
太陽硬X線の観測(SXT, SXA, HXM)	S A班	247

太陽 r 線観測装置 (SGR)	S	A	班	288
軟 X 線輝線スペクトルの観測 (SOX)	S	A	班	296
太陽フレアモニタ (FLM)	S	A	班	313
粒子・X線観測器 (PXM)	S	A	班	323
電子密度測定装置 (IMP)	S	A	班	333
電子温度測定 (TEL)	S	A	班	340
姿勢制御・検出機器				
姿勢制御装置	S	A	班	346
概要	S	A	班	346
Yo-Yo デスピナ (Yo-Yo)	S	A	班	347
ニューテーションダンバ (ND)	S	A	班	349
磁気姿勢制御装置	S	A	班	352
MACコイル	S	A	班	357
MSCコイル	S	A	班	360
MBCコイル	S	A	班	363
姿勢解析	S	A	班	367
太陽姿勢計	S	A	班	388
姿勢制御用センサ電子回路	S	A	班	390
地磁気姿勢計 (GA)	S	A	班	394
地平線検出計 (HOS)	S	A	班	400
共通機器				
<u>アンテナ系</u>	S	A	班	404
概要	S	A	班	404
<u>VHF アンテナ系</u>	S	A	班	405
<u>UHF アンテナ系</u>	S	A	班	406
<u>Sバンドアンテナ系</u>	S	A	班	407
<u>通信系</u>	S	A	班	418
<u>システム</u>	S	A	班	418
<u>13.6MHz ビーコン送信機 (BCNV)</u>	S	A	班	426
<u>400MHz 送信機 (TMU)</u>	S	A	班	430

S バンドテレメータ送信機 (TMS)	S	A 班	434
148MHz 带受信機	S	A 班	438
コマンドデコーダ	S	A 班	441
搭載用データ処理装置 (DP)	S	A 班	446
プログラムタイマー (PRT)	S	A 班	486
データレコーダ (DR)	S	A 班	492
テレメータ・コマンド信号処理装置 (TCS)	S	A 班	495
環境計測装置	S	A 班	499
シーケンスティム (EPT-SA)	S	A 班	504
横加速度計	S	A 班	514

電源系

電源装置	S	A 班	518
太陽電池パドル (電源)	S	A 班	520
電力制御器 (PCU)	S	A 班	527
蓄電池 (B. A. T)	S	A 班	534
電源装置コンバータ (CNV)	S	A 班	540
電源系接合回路 (JNC)	S	A 班	543
イグノイタ電源 (IG-PS)	S	A 班	545
電力解析	S	A 班	546

構造設計, 熱設計, 信頼性, 電気計装

構造設計	S	A 班	570
熱設計	S	A 班	597
電気計装配線	S	A 班	606

昭和 55 年 12 月

S E S データセンター

科 学 衛 星 ASTRO-A

総

論

SA班

1. ミッション

第7号科学衛星ASTRO-Aは、1980-1981年をピークとする太陽活動極大期における太陽フレア現象の精密観測を主な目的としている。特に、急速に変化する太陽フレアX線の様相を、速い時間分解能で捉え得ることがこの衛星の特徴である。

SXTは廻転すだれコリメーターの技術により時々刻々の太陽フレアのX線像を撮るもので、フレアの発生点をつきとめるとともに、太陽フレアの超高温プラズマの推移を追うことができる。SOXはBraggスペクトロメーターで、衛星のスピ nを利用して波長のスキヤンを行い、フレアの超高温プラズマからの高電離鉄イオンの輝線の精密観測を行うものである。

SGRはフレア時に発生するガンマ線の観測を行う。HXMとFLMはそれぞれ硬X線、軟X線の検出器で、X線計数率の急増からフレアの発生を検知するとともに、フレアX線の強度やスペクトルの変化を測定する役割を受持っている。特に、FLMはエネルギー分解能が優れており、X線の連続成分と輝線の分離が可能である。PXMは、太陽フレアで加速された高エネルギー粒子線の測定を行うが、それと同時に、放射線帯粒子等の原因による計数率増加を太陽フレアと識別する役割も兼ねている。

IMP, TELはそれぞれ太陽活動期における外圏プラズマの電子密度、電子温度を測定するものである。

搭載観測機器は以下の通りである。

- (A) 太陽X線二次元像観測装置 (SXT)
- (B) 太陽硬X線モニタ装置 (HXM)
- (C) 太陽ガンマ線観測装置 (SGR)
- (D) 太陽フレア軟X線輝線スペクトル装置 (SOX)
- (E) 太陽フレアモニタ装置 (FLM)
- (F) 粒子・X線モニタ装置 (PXM)
- (G) プラズマインピータンス測定装置 (IMP)
- (H) プラズマ電子温度測定装置 (TEL)

2. 外観図・システム系統図

図-1に外観図を、図-2にシステム系統図を示す。

3. 軌道・重量・搭載機器配置および熱・構造系

衛星総重量は約196kgで、M-3S-2号機により高度500~650kmの略円軌道に打上げられる。タイマ(E P T - S A)により設定秒時にM3A点火、衛星分離の信号が出され、Y0-Y0展開の準備が行なわれる。M3A分離後、地上からのコマンドによりY0-Y0デスピナを展開し(衛星スピン~6rpm)、さらに4枚の太陽電池パドルが展開される(~5rpm)。

4枚の太陽電池パドルは、衛星の4つの側面にとりつけられており、リリース機構の開放によりスプリングの力で同時に展開される。

衛星は8角柱・2段デッキ構造をもち、太陽観測機器は上段デッキに実装されている。このうちSXTは中央スラストチューブ内に収納され、サーマルバーリヤによる熱シールドによって温度変動・温度格差をおさえている。

なお、搭載機器のうちSXT、BATにヒータを用いている点を除いて衛星の温度制御は受動型であり、黒色塗装、白色塗装、バフ研磨、サーマルバーリヤによる表面処理により熱設計を行なっている。

搭載機器および各重量を表-1に、機器配置を図3,4,5,6に示す。

4. 衛星姿勢制御系

衛星は約5rpmでスピンし、スピン軸は常に太陽中心から $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ の範囲になる様に制御を行う。

衛星の姿勢はMACコイルにより制御される。

MACコイルは衛星スピン軸と直角方向に最大 $\pm 2.8 \text{ AT m}^2$ の磁気モーメントをつくり、地磁気との相互作用で生ずるトルクによりスピン軸方向の制御を行う。MSCコイルはスピン軸と直交する方向に $\pm 1.0 \text{ AT m}^2$ の磁気モーメントをつくり、地磁気との相互作用で生ずるトルクによりスピン速度制御を行う。MBCコイルは衛星の残留磁気モーメントを制御するものであり $1.8 \sim 1.8 \text{ AT m}^2$ の磁気モーメントを127ステップで発生することができる。

姿勢制御には地上からのコマンドによりプログラムタイマ(PRT)に内蔵された制御項目を順次実行するオープンループ制御と姿勢データにより自動的に制御を実行するクローズ・ループ制御がある。

衛星のニューテイションはシリコン・オイルを封入したCu円環型ニューテイションダンバにより吸収される。

衛星の姿勢検出系は、太陽姿勢計(A SAS, S SAS)、地平線検出器(HOS)、地磁気方向検出器(GAS)より構成されている。A SASはスピン軸が太陽方向を向っている時のスピン・太陽角 θ_s を与え、S SASはスピン軸が太陽から離れていく

る時の θ_s を与える。 H O S は地球上層大気の CO_2 層からの赤外線を検出することにより、衛星と地平線の相対的位置情報を与える。 G A S はフラックスゲート型磁気センサーを用いて、軌道上における地磁気強度を測定することにより、衛星のスピナ軸方向の情報を与える。

5. データ処理系

データプロセッサ (D P) は、衛星内の各機器から送られてくるデータを処理編集し、実時間データとしてテレメータ系へ、記録データとしてデータレコーダ (DR) へ送る。

データ処理は 2 種あって、 D P は太陽が静かな時は低速 (1024 bps) の Quiet mode でデータ処理を行なっており、フレア現象が起った時、高速 (8192 bps) の Flare mode に切りかわってデータ処理を行う。データ伝送のフォーマットもこれに従って Quiet mode と Flare mode の 2 種がある。

D P は F L M , H X M の X 線計数率の急上昇を検知し、 X 線フレアの発生を報らせ、モード切替、 D R のスピード・アップを行う。それとともに P X M の粒子線データにもとづいて、フレア現象とバンアレン放射線帯への突入による放射線増加との区別も行う。

D P はまた 32 KW のコアメモリをもち、ここに一時的 IC Flare mode 処理用のデータを蓄積することによりフレアの直前からの X 線データを取得することができる。

D R は 10 Mbit の容量をもち、 Quiet モードでは 160 分、 Flare モードでは 20 分にわたってデータを記録することができる。記録データは 16384 bps で再生され、全再生時間は 10 分である。大型フレアが発生した時、それまで記録してあった静穏時のデータまたは小型フレアのデータを消去して新しくデータを記録する機能をもっている。

D P , D R からのデータの形式は表 2 参照のこと。

6. アンテナ系通信系および運用制御系

通信系は V H F (148 MHz 帯アップリンク / 136 MHz 帯ダウンリンク) 、 UHF (400 MHz 帯ダウンリンク) 、 S バンド (2.28 GHz 帯ダウンリンク) の 3 つの通信回線から構成されている。

地上局からの 148 MHz 帯コマンド信号は V - A N T , C M R で受信復調され、 C M D で符号解読されて、 A D 9 ~ 15 , E X 1 ~ 15 の P U S H , P U L L 信号として各搭載機器に送られる。

P R T はグループコマンドにより P R T 内蔵のメモリに書込まれた内容を、スタートコマンドにより解読を開始し設定秒時に A C E などの搭載機器にデイレイ・コマンドとして送出する。また D P は 13 ビットからなる P I コマンドの上位 5 ビットを解読し、各 P I にて実時間で制御信号を送出し、P I のモード制御を行う。

実時間コマンドのうち、電源系・姿勢系の制御および観測機器の高圧 ON/OFF 制御を行うコマンドは、ノイズによる誤動作防止のためテレメータ・コマンド信号処理装置 (T C S) 経由による 2 重コマンドとして使用している。

各機器のコマンド制御項目を表 4 に示す。

B C N V からの 136 MHz 帯無変調信号は、V-A N T を通してビーコン信号として地上局に送信される。

U H F , S バンド通信回線はともにデータ伝送用として使用し、D P , D R からの実時間データ (8192 bps / 1024 bps) 、再生データ (16384 bps) は T C S 内の信号切換機能によりいづれの回線にも接続することができる。

さらに U H F 、 S バンド回線では Y S A 信号を含むアナログ信号を F M チャンネルにてより伝送する。

U H F アンテナ、 S バンドアンテナは衛星の上下面にそれぞれ実装されており、太陽電池パドルによる利得パターンの変化に応じ、地上からのコマンドにより切換えることが可能である。

シーケンスタイマ (E P T - S A) はロケット側タイマーによりスタートを開始し、M 3 A 点火、衛星分離、点火系アーミングなど軌道投入までの制御を行う。

データ伝送回線・コマンド回線については表 - 3 参照のこと。

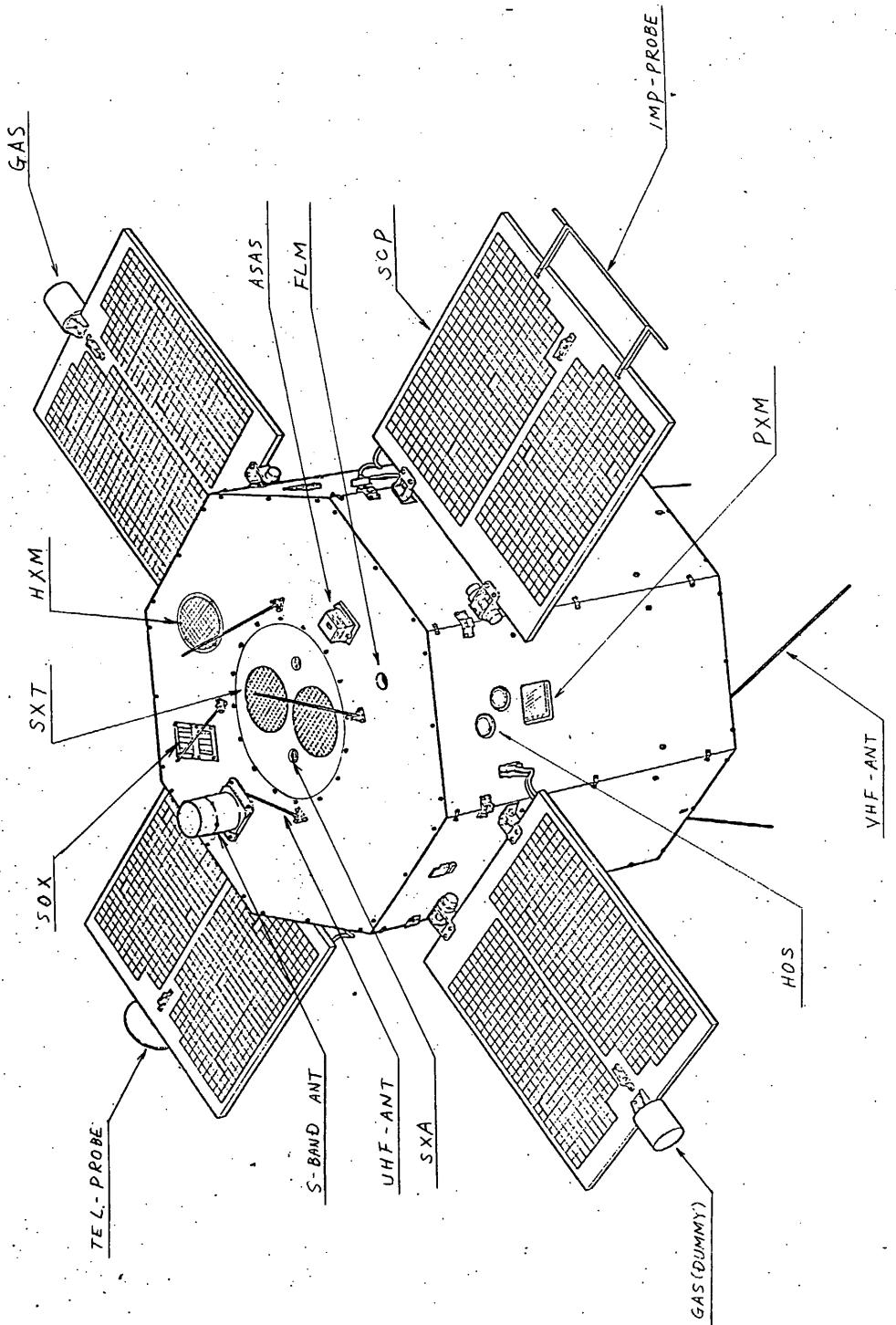
7. 電源系

太陽電池パドル (S C P) は $2 \times 2 \text{ cm}^2$ の N/P 型シリコン太陽電池素子約 2500 枚から成り、プロッキング・ダイオードを通して約 110 W の電力を衛星の負荷および容量 12 A H の蓄電池 (B A T) に供給する。B A T への充電モードには Full 充電、Trickle 充電の 2 つのモードがある。これらのモード切換制御には B A T の温度、電圧を検出して、P C U で自動的に切換える A U T O 制御と地上からのコマンドにより切換える M A N U A L 制御とがある。また電源系には B U S 電圧を検出して、B A T への過充電を防ぐため太陽電池アレイの一部の電力をシャント抵抗に流す O V C 機能、B A T の過放電を防ぐため B A T 電圧の低下を検出して、U V C 信号を発生し、T C S を通して全 P I を O F F する U V C 機能とがある。

コンバータ (C N V) により非安定化バス電源から ± 12 V , + 5 V , + 15 V の安定化電源がつくられ、電源接続回路 (J N C) を通して衛星搭載の各機器に供給さ

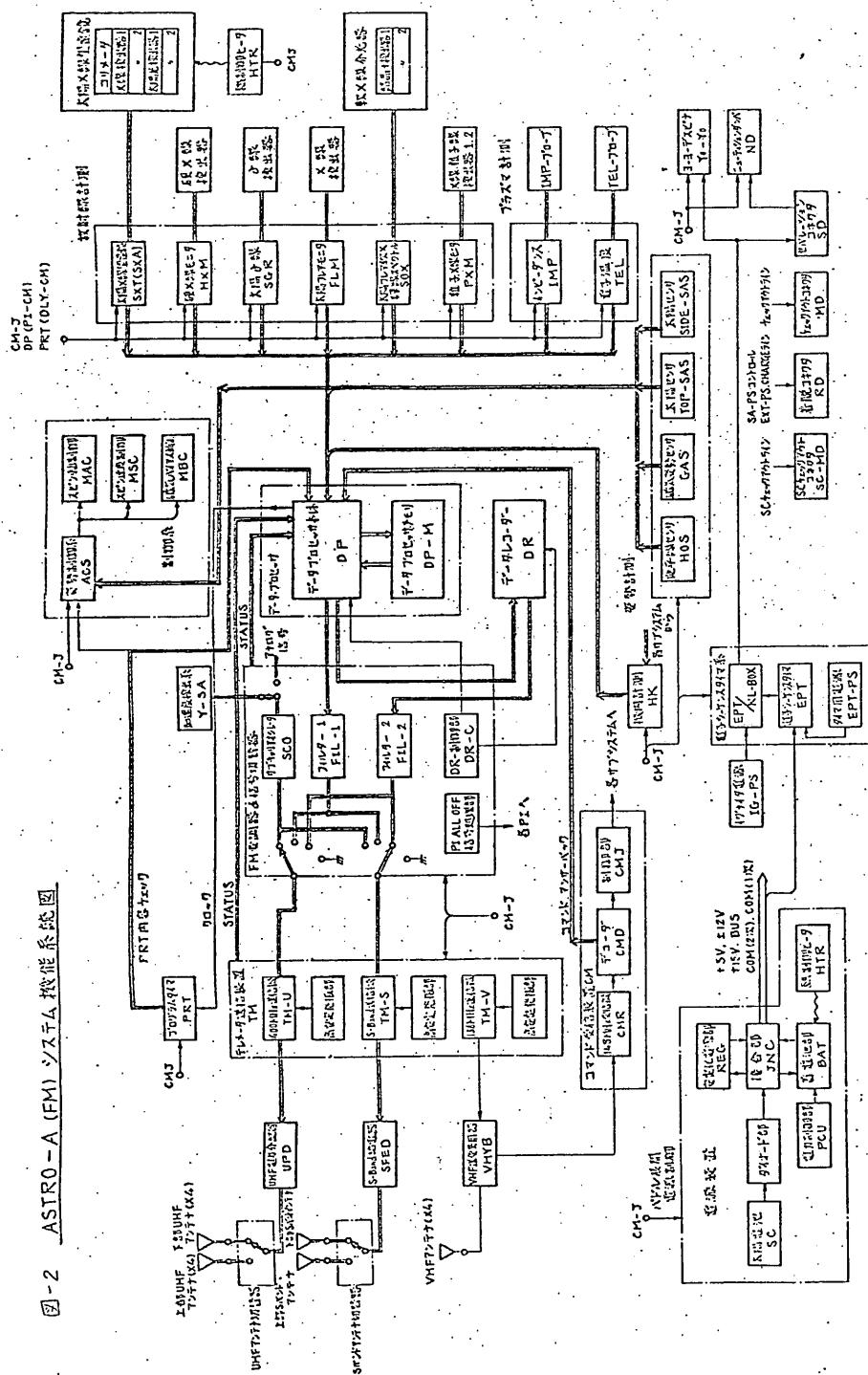
れる。このうち+15V電源はリレー専用電源として使われている。

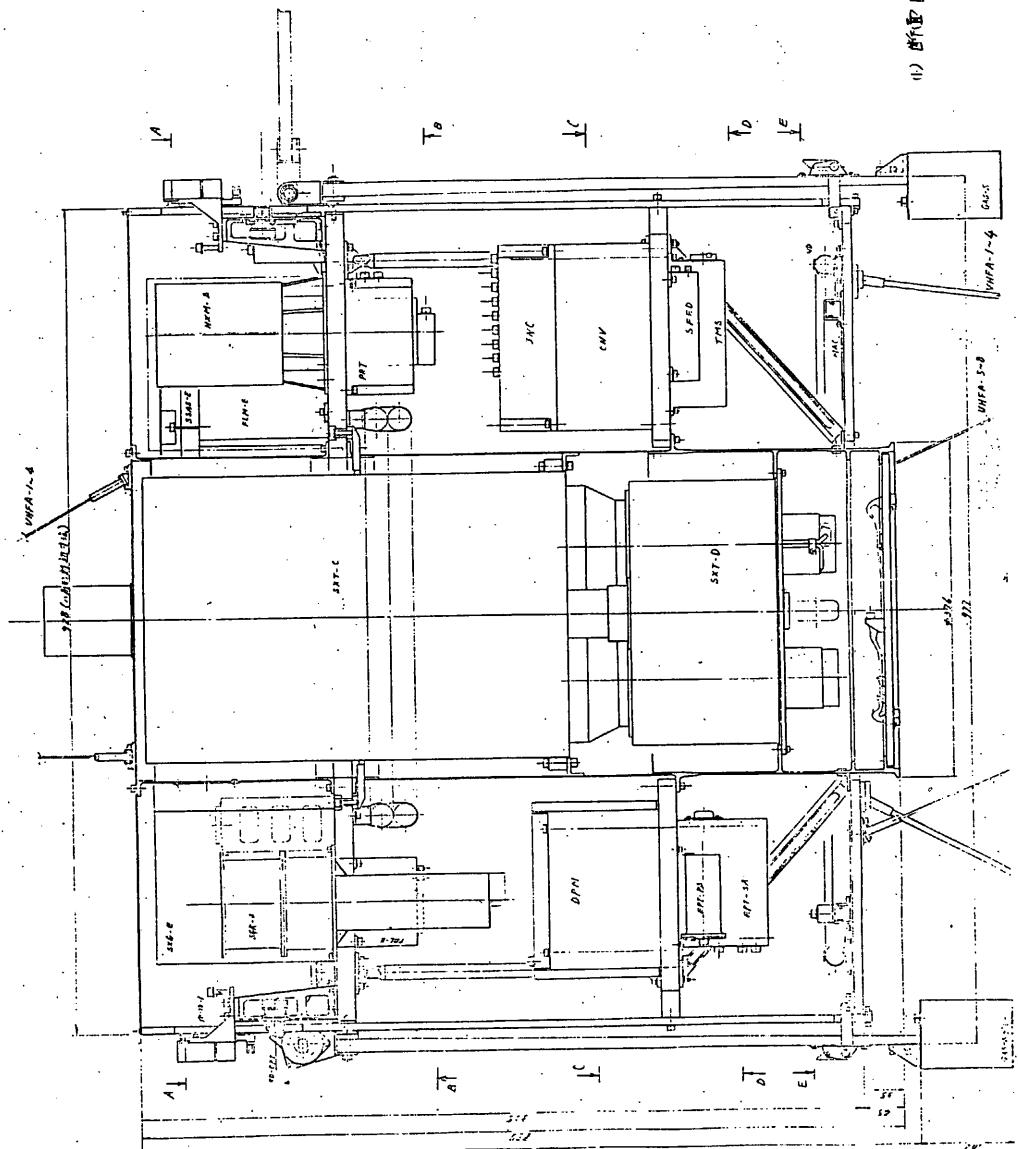
なお、BATはプラスチックチューブの外に実装されており過冷却防止のためヒータによる温度制御が可能である。

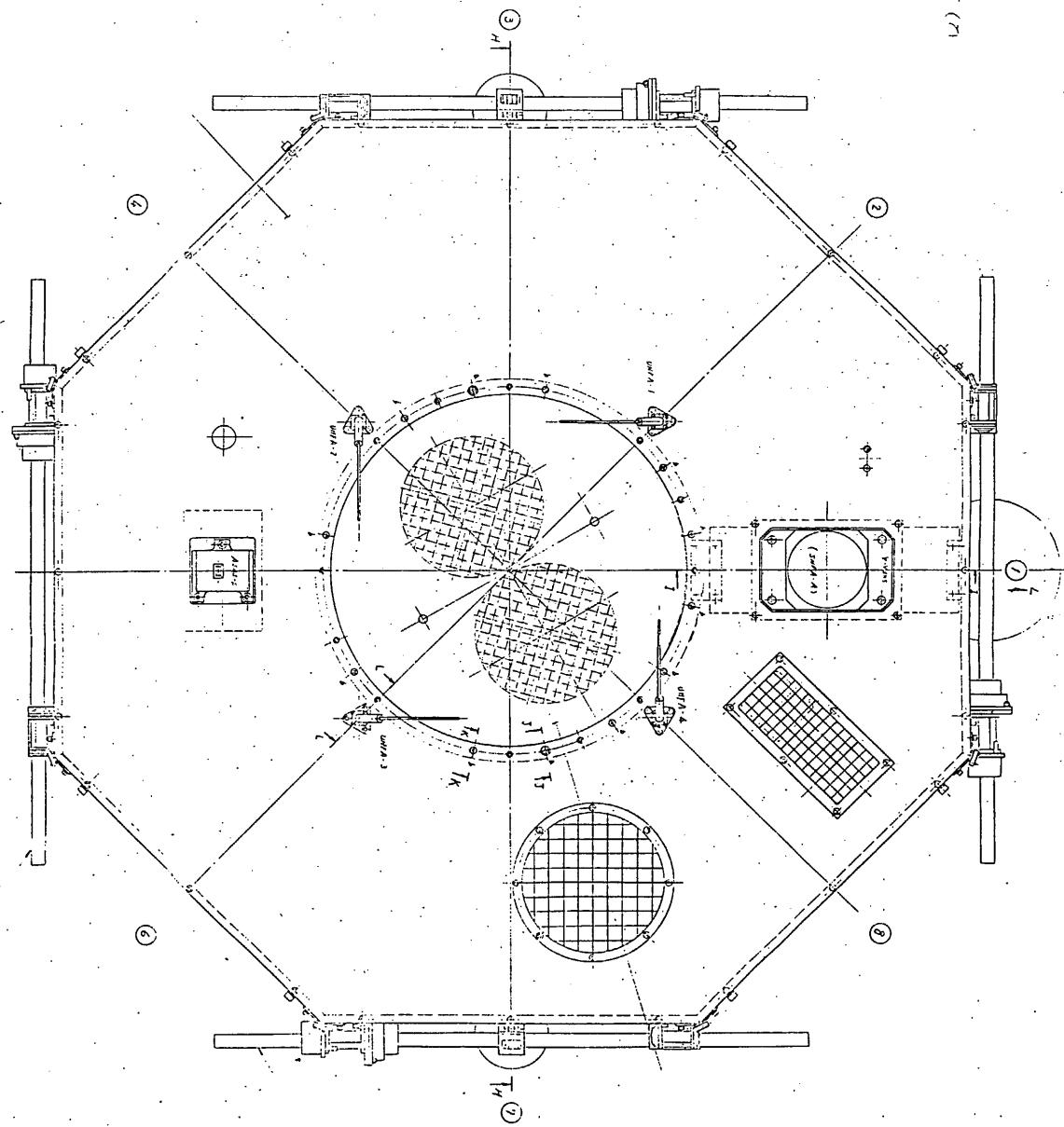


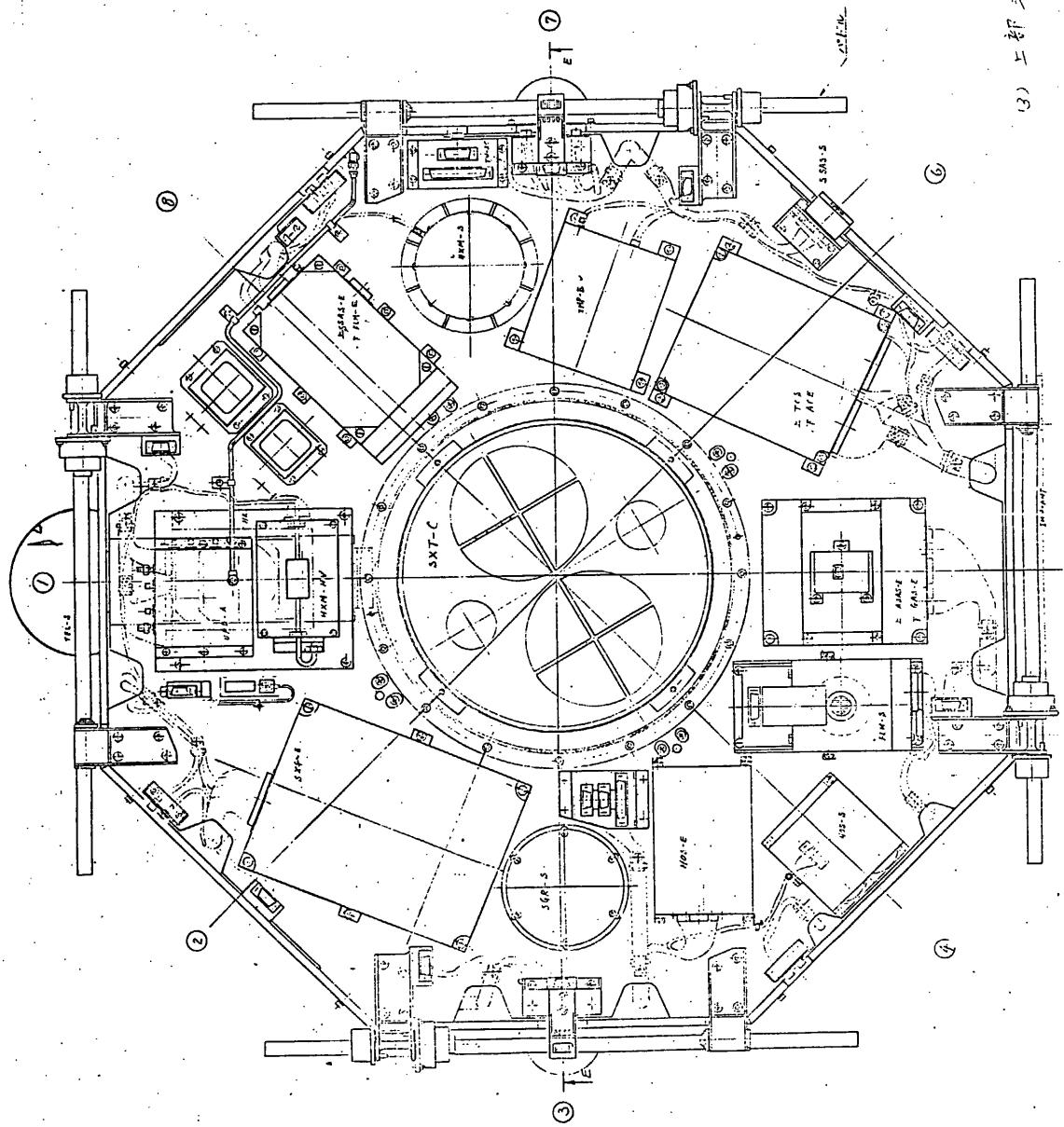
ASTRO-A 外観図

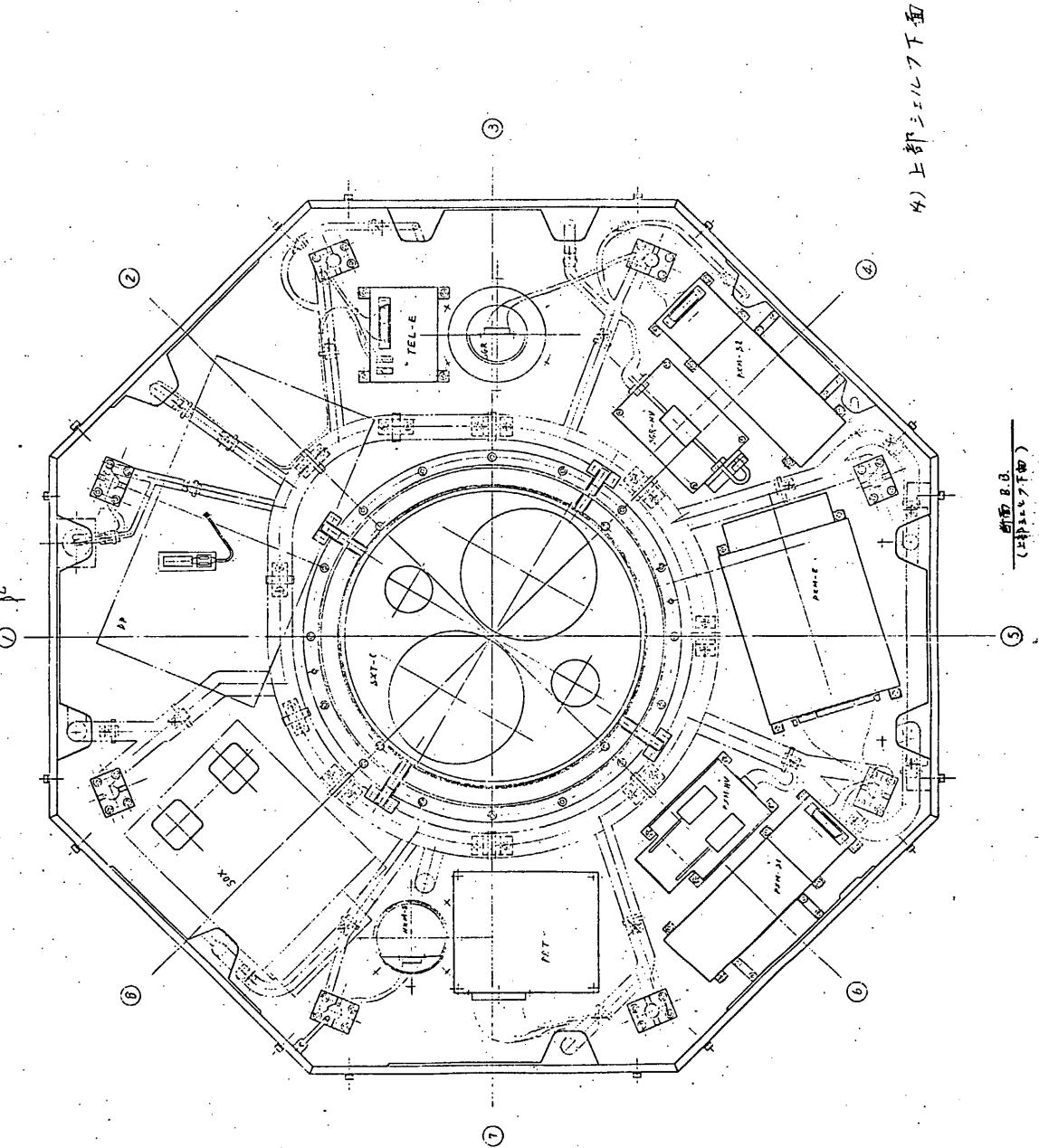
図-2 ASTRO-A (FM) システム機能系統図

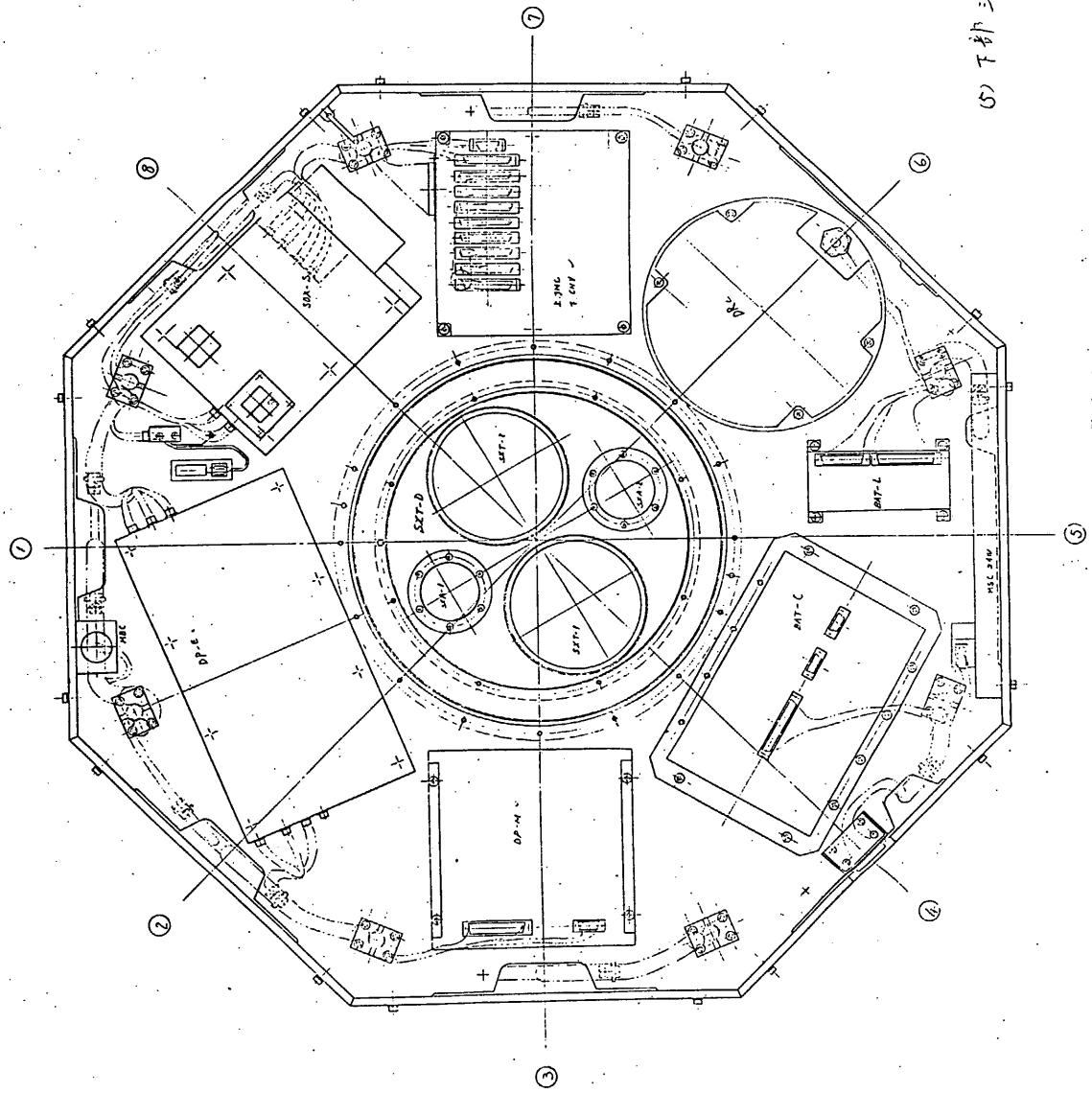


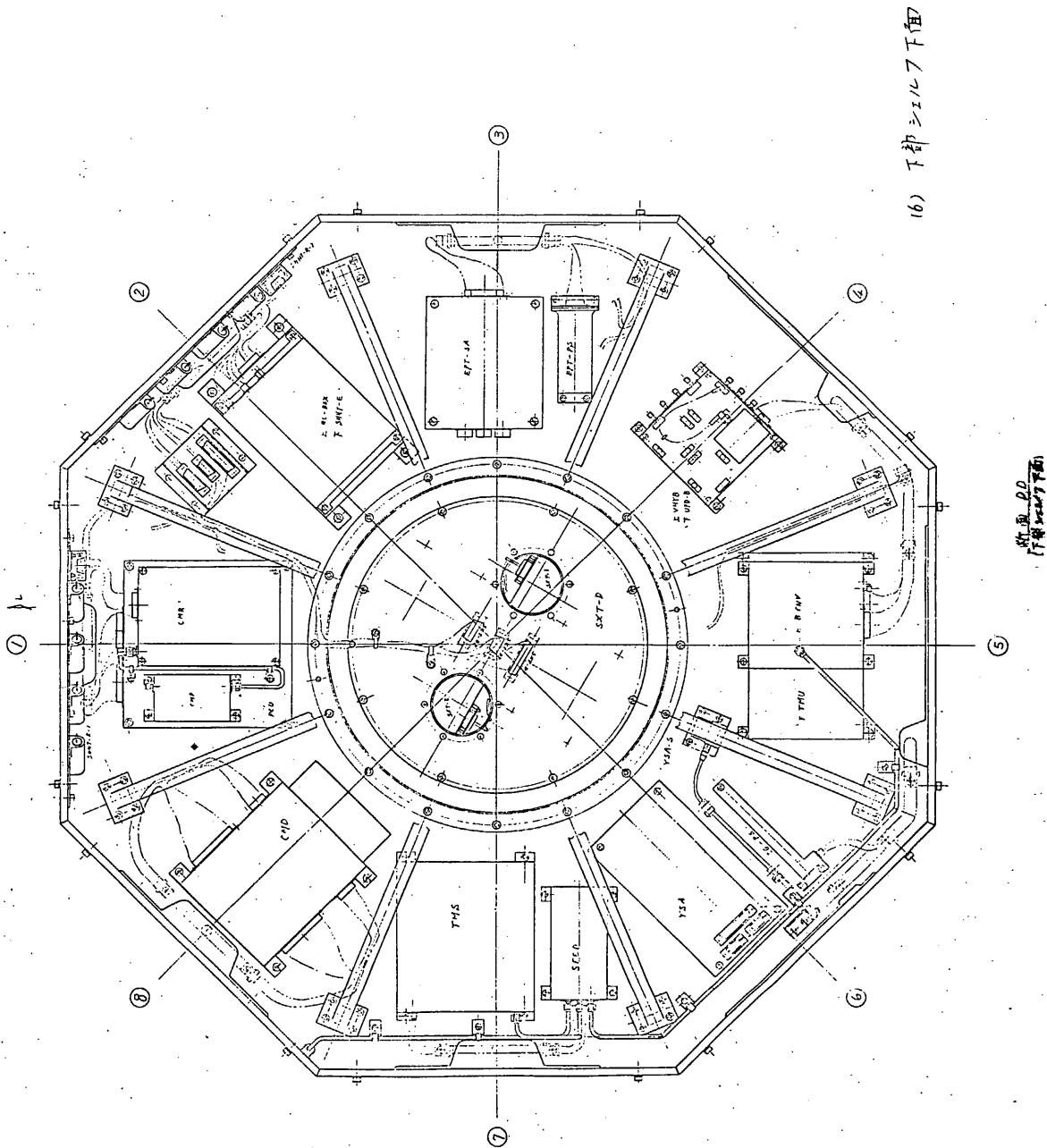




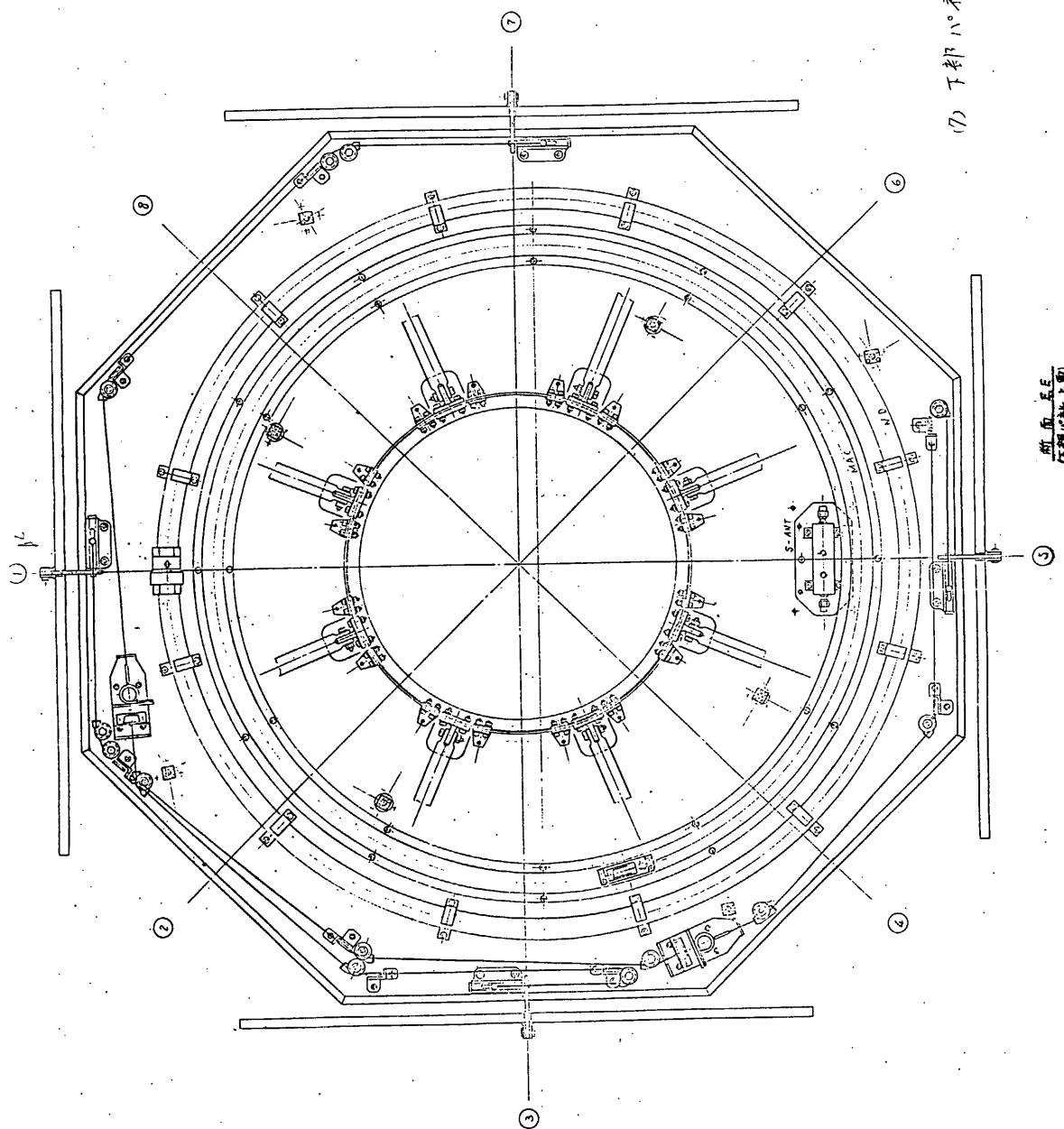








(7) 下部ハモギル上面



観測機器各論

SA班

太陽硬X線の観測(SXT,SXA,HXM)

SA班

東大理学部 高倉 達雄

東京天文台 大木 健一郎

東大宇宙研 小田 翁 小川原 嘉明

村上 敏夫 牧島 一夫

阪大理学部 宮本 重徳

明星電気(株)

§ 1. 序

ASTRO - A IC搭載される硬X線観測装置は、硬X線望遠鏡(SXT, SXA)と硬X線スペクトル・モニター装置(HXM)とに分かれ、SXTは回転型モジュレーション・コリメータによる太陽フレア硬X線源の2次元像観測を目的とする。SXAは硬X線2次元像合成の際に必要になる衛星の姿勢を10"角の精度で決定するのに用いられる。HXMはSXTと全く同じエネルギー帯のチャンネルを一つ含み、硬X線全強度を常時記録してSXTの観測に対して補助的役割も果たす。またHXMは20~300KeVのエネルギー・スペクトルの観測も行う。

以下、SXT, SXA, HXMによる観測について詳しく述べる。

§ 2. 観測の目的

我々に最も身近な天体プラズマの爆発現象として知られる太陽フレアは、種々の観測手段により広範囲な観測的研究が行なわれているにも拘わらず、その本質的なエネルギー発生の機構が未だ解明されていない。フレア・エネルギーの発生と最も直接的に関わっていると思われる硬X線バーストの本格的観測は
OSO-5
OSO-7, TD1-Aなどの衛星により始められた。しかし、現在までのところ

、衛星による、より高精度、長時間にわたる硬X線像観測は
オランダのグループが米国の Solar Maximum Mission (SMM) という大型人工衛星による計画に参加して硬X線像観測を行なって、いるだけである。このSMM計画の硬X線像観測にしても撮像部にプロポーションナル・カウンターを使うため、エネルギーの上限は30KeVで30KeV以上の未知のエネルギー域のX線像は我々の

SXTによって初めて明らかにされるだろう。

SXT、HXMによる主な観測項目は、

- (i) SXTによる硬X線フレアの2次元観測
- (ii) SXTによる軟X線(5~10 KeV)の2次元像観測と硬X線像との比較
- (iii) HXMによる硬X線全強度の観測
- (iv) HXMによる硬X線スペクトルの高時間分解能観測

フレアの2次元像観測(i)と(iii)は、回転するモジュレーション・コリメータにより種々のポジション角で次々とスキャンされたフレアの1次元像から3秒間に一枚の硬X線或いは軟X線写真を合成する。(i)では硬X線フレアのサイズ、形状を調べ、地上観測との比較から、光学的フレアや電波源との位置関係等を明らかにする。太陽フレアにおける最もエネルギーの高い輻射である硬X線像を使い、エネルギーの湧き出し口に最も近いところで起る現象を観測しようという試みである。(ii)の軟X線

の2次元像観測は硬X線と同じSXTコリメータを使い、検出器のエネルギー帯だけを変更することによって軟X線を受ける。2個あるSXTのうち1個を軟X線のエネルギー帯に切り替えて使用することにより、軟X線と硬X線の像を同時に観測することが可能となる。フレア・エネルギーの湧き出し口(硬X線)と発生したエネルギーの熱溜(軟X線)との関係を知ることができるだろう。(iii)の硬X線全強度の観測は回転型モジュレーションコリメータでスキャンしたデータから、モジュレーションの様子を知るために比較データとしても不可欠であり、HXMでは常時硬X線強度の変動をモニターする。

(iv)はX線エネルギー・スペクトルの観測が目的である。SXTは観測エネルギー域は可変であるが、エネルギー・チャンネルは一つのチャンネルのみで、エネルギー・スペクトルに関する情報は持たない。しかし、SXTによる硬X線像の時間的変動とHXMによるエネルギー・スペクトルの時間的変動の様子を関連づけることが出来たら、より一層フレア・エネルギーの発生の物理的状態がはっきりするに違いない。一番望ましい観測法は、各エネルギー・チャンネル毎に2次元像を描くことだが、そうするためには望遠鏡の口径が小さいため、各エネルギー毎のX線フラックスが小さすぎて、相当大きなフレアでも良質な2次元像を得ることは難かしい。そこでSXTとHXMに分業をさせて、エネルギー・スペクトルはHXMのみに分担させている。またHXMの特に高エネルギー側ではX線カウント数が極端に減少するので、より長い積分時間でスペクトルを描くことになる。

§ 3. SXT コリメータ

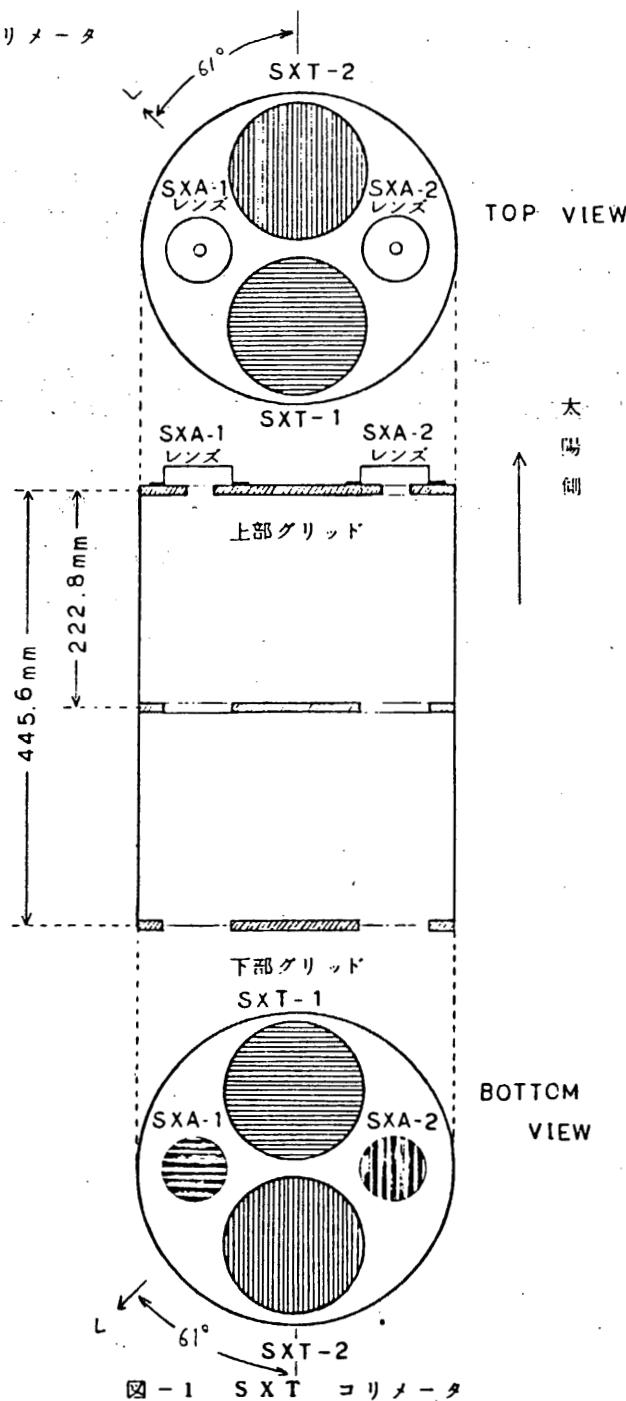


図-1 SXT コリメータ

SXT 1 及び SXT 2 に用いられる モジュレーション・コリメータを構成するグリッド板のパターンを図 1 にて
示す。

上部グリッド では SXA 1 と
SXA 2 の部分は各々焦点距離 445.6 mm のレンズ となっている。
SXT 1 及び 2 のモジュレーション・コリメータの主な数字は次のようになる。

SXT-1, 2	真鍮 グリッドのピッチ: 280 μ (スリット部分 80 μ, (7n 40%) 金属部分 200 μ)
	M.C のピッチ: 2.160 分角
	M.C の分解能: FWHM = 37.031 秒角
	グリッドの厚み: 上部 650 μ, 下部 600 μ (50 μ の真鍮板を上部 13 枚 下部 12 枚 スタック)
	観測可能エネルギー域: 60 KeV 以下 (60 KeV で 20% の透過率)

SXA-1, 2	下部グリッドのピッチ: 4.48 mm (スリット部分 0.18 mm, 金属部分 4.30 mm)
	SXA のピッチ: 34.56 分角 (M.C ピッチの 16 倍)
	グリッドの厚み: 50 μ (真鍮板 1 枚)

なお、SXA による位置決定精度は約 10 秒角である。

§ 4. X 線 検出器

X 線検出器には、NaI シンチレータとフォトマルチプライナーの組み合わせを、SXT-1 と 2 及び HXM の合計 3 個用いる。シンチレータの口径は SXT-1 及び SXT-2 については 4.8 インチ、有効面積約 113 cm² である。HXM については 3.5 インチで有効面積は約 57 cm² である。ある程度以上の大きなフレアで X 線カウント数の大きなものだけが SXT により 2 次元像の合成が可能となるので、SXT の検出器については バックグランド・カウント数を無視できる。従って、SXT ではスラッシュ・コリメータは用いない。しかし、HXM については、カウント数の少ない小さなフレアまで観測したいので、スラッシュ・コリメータとシールドによってバックグランドを押さえねばならない。図 3 は OSO-5 によって観測された大きなフレアの例である。10° × 10° のスラッシュ・コリメータ及び 0.5 mm 厚の Sn と Pb 膜によるシールドによって 100 KeV 以下の Diffuse バックグランドは 殆んど押さえられることがわかる。しかし、100 KeV 以上の X 線はこのようなスラッシュ・コリメータを透過してしまうので有効ではない。また、100 KeV 以上では Diffuse バックグランド成分よりも粒子による 2 次 X 線などのバックグランドの方が大きいと予想

されるから、コリメータやシールドのみでは押さえきれない。図3からわかるように、100 KeV 以上の太陽X線のスペクトルは、大きなフレアでしか観測できないことになろう。

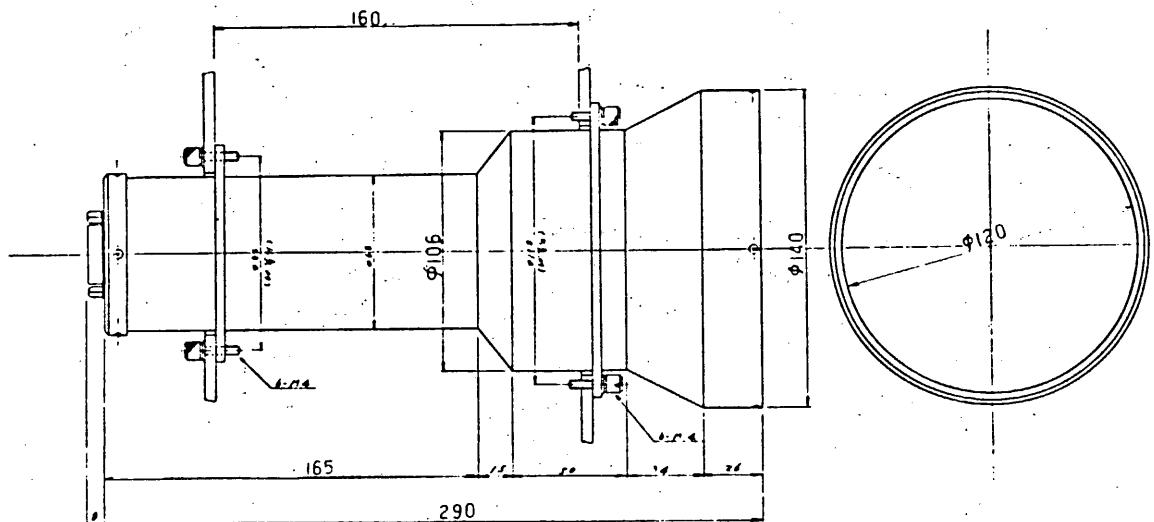


図-2. a S X T 外観図

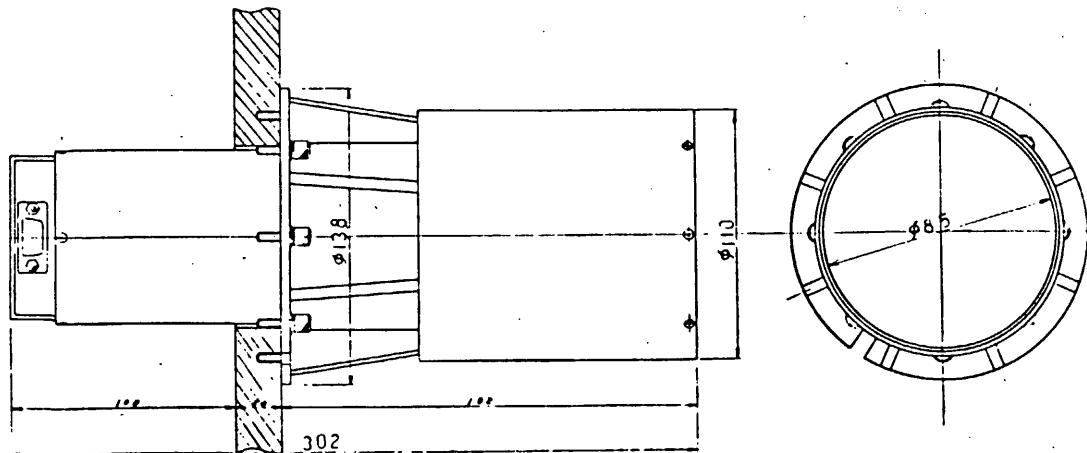


図-2. b H X M 外観図

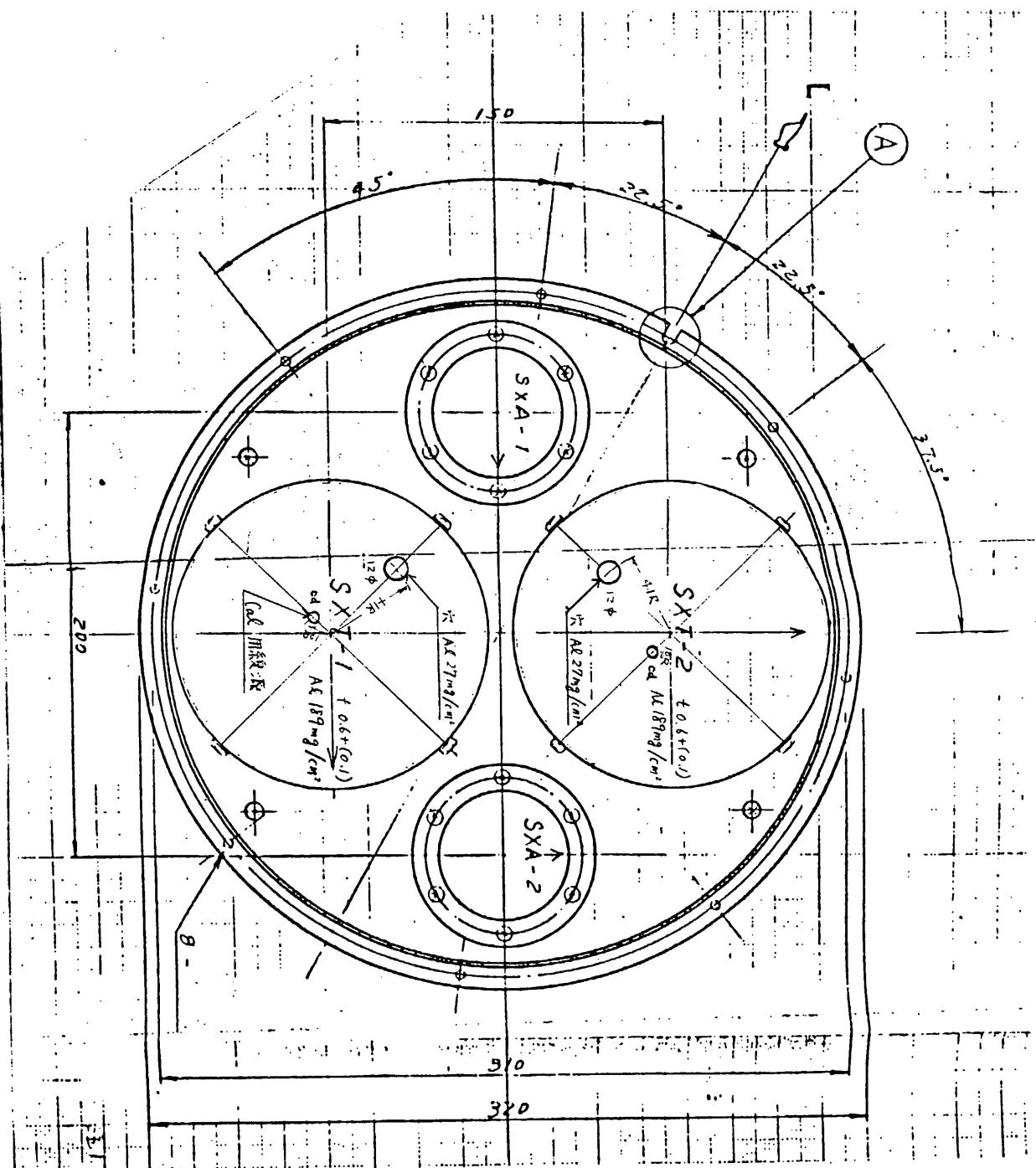
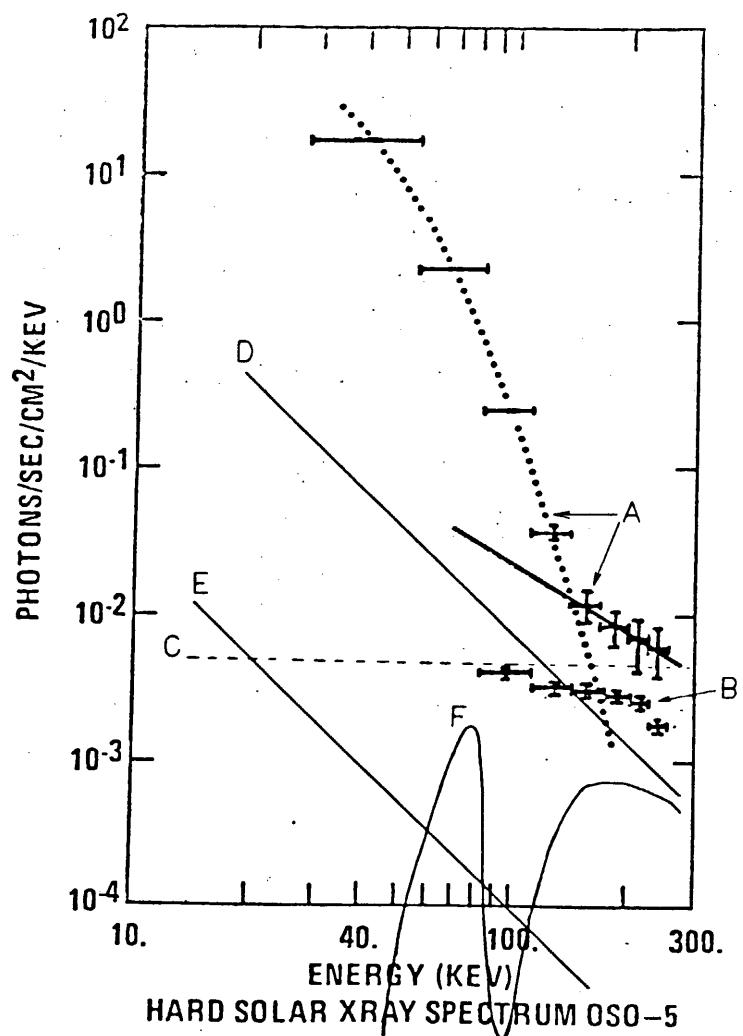


図-2.C SXT Al フィルターの形状



HARD SOLAR XRAY SPECTRUM OSO-5
 AVERAGE FOR YEAR MONTH DAY HOUR MIN SECOND
 FROM 1969. 11. 24. 9. 21. 0.0
 TO 1969. 11. 24. 9. 22. 0.0

A : 1969年11月24日にOSO-5で観測された大きなフレアの硬X線スペクトルの例

B : OSO-5検出器のバックグラウンドのカウント数

C : スピラス・バックグラウンド (CORSA-bの硬X線検出器での実測値)

D : Diffuse バックグラウンドのうち検出器前方 2π の立体角から入ってくる量 (コリメータ、シールドがない場合)

E : 検出器に $12^\circ \times 12^\circ$ のスラット・コリメータを付けた場合の Diffuse バックグラウンド

F : 検出器に Pb と Sn 各々 0.5 mm 厚のシールドを付けた場合、後方から入ってくる Diffuse バックグラウンド

図-3 フレア硬X線スペクトルと予想バックグラウンド

NaI シンチレータ (10 mm 厚) の X 線フォトン検出効率を図 1. a に示す。

低エネルギー側の減少は 540 mg cm^{-2} の Al フィルターによる。

図 1. b には OSO-7 の UCSD X 線スペクトル計で観測された典型的な軟 X 線 - 硬 X 線にわたるスペクトルの例を示し、それに Al フィルターの透過率をかけたものも合わせて示されている。 HXM 検出器はシンチレータ開口部全面に均一な Al 540 mg cm^{-2} のフィルターがはめられているが、SXT 1, 2 は軟 X 線像も同時に観測できるように図 2. c のようなフィルターとし、穴の面積を有効面積の 1% の大きさとする。よって全エネルギー域での SXT の透過スペクトルは、図 4. c のようになる。 SXT で軟 X 線の観測をするときは、コマンドにより SXT のエネルギーレベルのディスクリを軟 X 線エネルギー域に指定する。この軟 X 線観測への切換操作はフレアーモードの全時間 1024 秒のうち後から 1/4 に相当する 256 秒間だけ自動的に SXT 1 か 2 の片方ないはくが軟 X 線用エネルギー帯に切換えられる。

通常硬 X 線像が作成できるほどの大きなフレアでは軟 X 線は 30 分以上は持続時間があるから、フレアモードに切換えられた後、768 秒経過してから軟 X 線の観測が始まても、軟 X 線像観測として充分意味のあるデータが取れるだろう。大部分のフレアではスタートから 768 秒過ぎると硬 X 線のフレアは終ってしまっている。しかし、大きなフレアでは時として 768 秒以上続くフレアがあるが、そのようなフレアでも激しい時間変化は初期のうちだけで、768 秒も経過した後ではゆるやかな変化となっているから、2つの SXT のうち片方だけで硬 X 線を観測し、2次元像合成時間が 6 秒となっても差し支えないだろう。

表 1 X 線検出器の特性

	シンチレータ 結晶	厚さ	* 有効面積	スラッシュ・コリメータ	窓吸収材	観測 エネルギー域
SXT-1, 2	NaI	5 mm	113 cm^2	なし	有効面積比 99% Al 189 mg/cm^2 有効面積比 1% Al 27 mg/cm^2	5 - 10 keV
HXM	NaI	10 mm	57 cm^2	$10^\circ \times 10^\circ$	Al 540 mg cm^{-2}	20 - 300 keV (600 keV まで 可能)

* 有効面積はコリメータ部分の面積を除いていない。

HXM Detector

NaI 10mm + 540 mg Cm⁻² Al

HXM の X 線検出効率

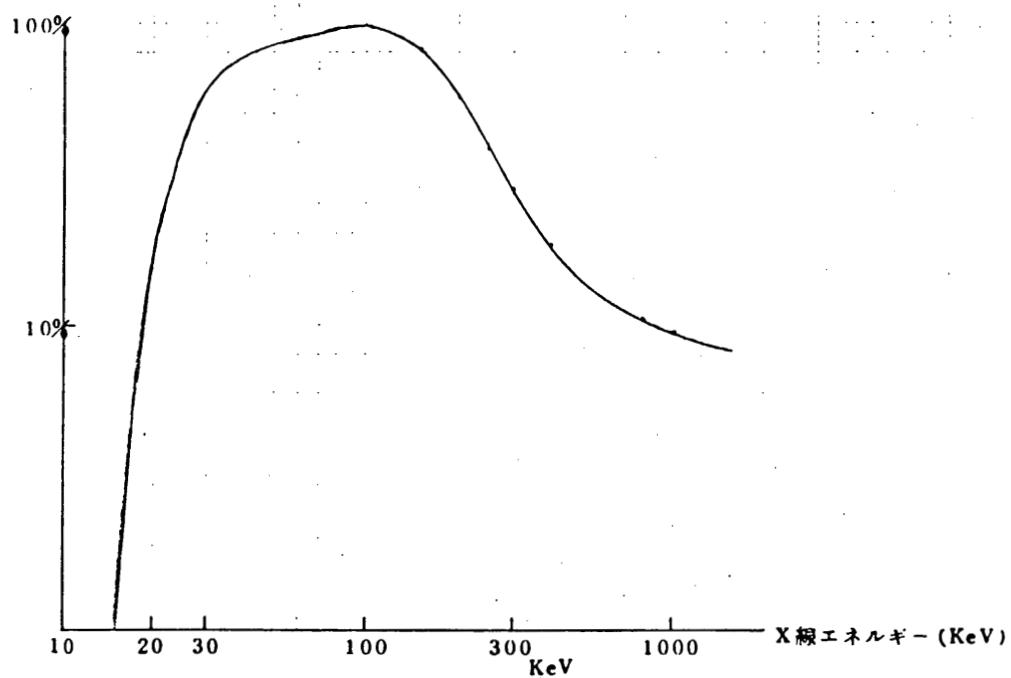
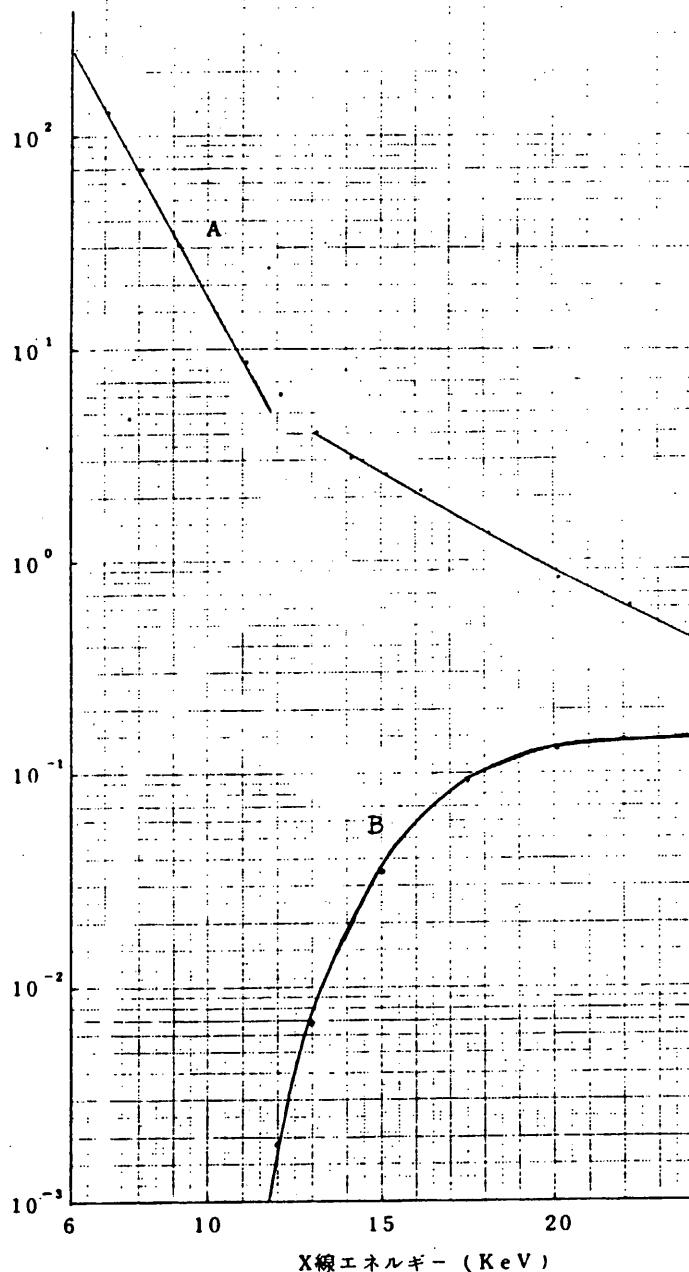


図 - 4. a

X線フォトン数 (Photons/cm² · sec · KeV)



A : OSO-7で1971年11月16日に観測されたX線フレアのスペクトル

B : 上のスペクトルにHXMに使われているAl 540 mg cm⁻²のフィルターを通過後のX線スペクトル

図-4 b フレアの軟X線-硬X線スペクトルの例

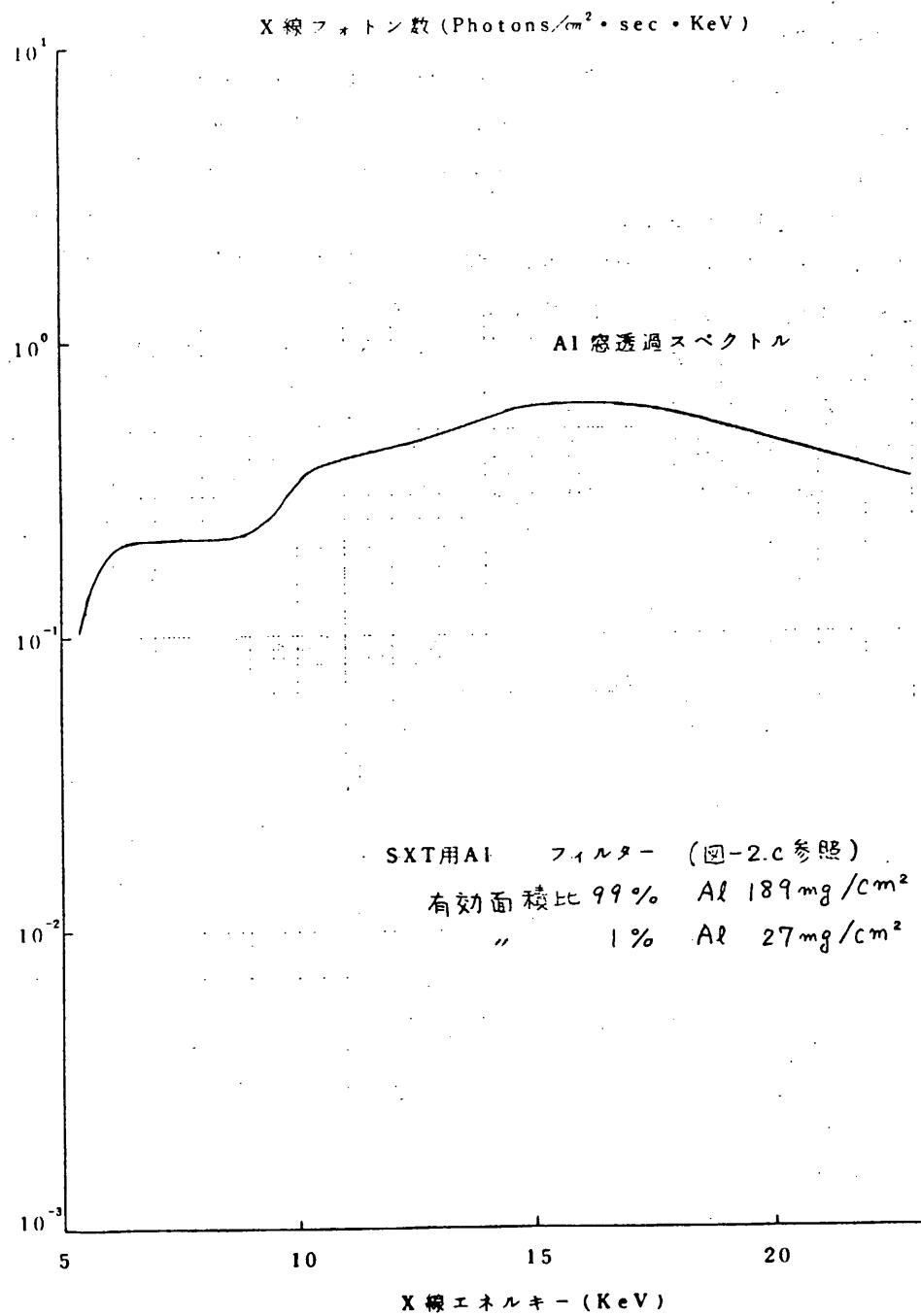


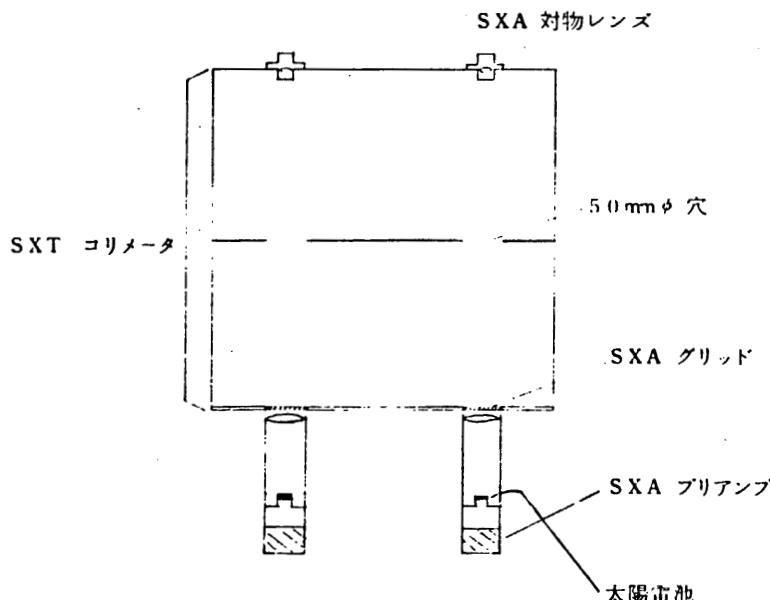
図-4.c SXT フィルターによるフレア X線スペクトル

§ 5. S X A

(A) S X A のはたらき

SXT 上部グリッドの **真鍮** 板に一体に取り付けた 2 枚の対物レンズによる太陽像を SXT 下部グリッドと一体構造につくった SXA グリッド上に結像させる。衛星のスピンに伴って動きまわる太陽像のうち、§ 3 で述べた SXA グリッドのスリット部分を通過する光で、図 5 のような凸レンズ 2 枚で構成されるファブリ・タイプの結像系により太陽電池上に径約 1.5 mm のアイ・リングが出来るようとする。前述のように太陽像が動いてまわることによるスリット通過光量の増減がアイ・リング内の（大きさ一定で常に面内では一様照度）照度の増減に変換されるので直線性の良い結果が得られる。

太陽電池面には場所によって約 10 % 位の感度のバラツキがあるが、アイ・リングはこのように動かず、大きさ一定で一様照度を保ちつつ変化するので都合が良い。



(B) S X A によるフレア位置決定方法と姿勢計への要求精度

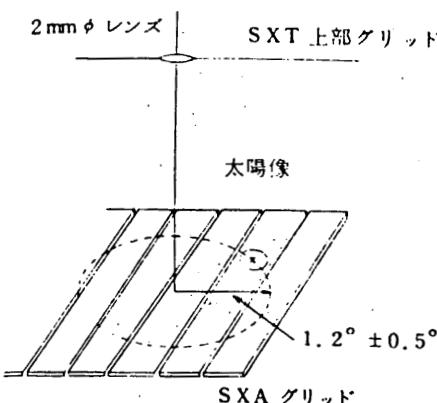


図 - 7. a

衛星スピニにより S X A 焦点面グリッド上を太陽像が図 - 7a のように $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ の点線の内上を動くので、S X A 受光素子からの電圧出力 E は図 - 7b のようになる。

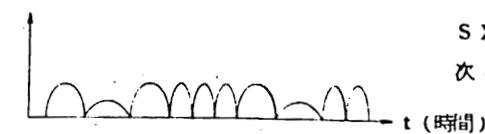


図 - 7. b

S X A 電気系により $E = 0$ に相当する時刻を次々と全部測定する。

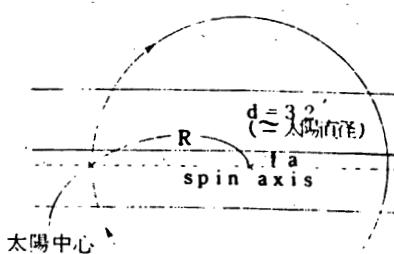


図 - 7. c

図 - 7c にて S X A グリッドにより $E = 0$ を与える天空上のパターンを描いてある。

このパターンが Spin axis のまわりに天空上を回転するのだが、いずれかの直線が太陽中心を横切る瞬間に $E = 0$ となる

いま Nutation がないと仮定して、このパターンに fix して考えると、逆に太陽中心が Spin axis を中心として半径 R で回転する。半径 R 個がパターンの直線と平行になつたとき、互いの間隔を a とする。

S X T 出力から X 線像(2次元)を合成するには R と a が S X A センサーから求めるべき量である。

図 - 7d で $E = 0$ になる時刻を $\tau_1, \tau_2, \tau_3, \dots, \tau_{i'}$ とする。

図の点線上に太陽中心が来た時刻を τ_0 とし時刻の原点とする。

• 以外の τ_1, τ_2, \dots は実測できる。

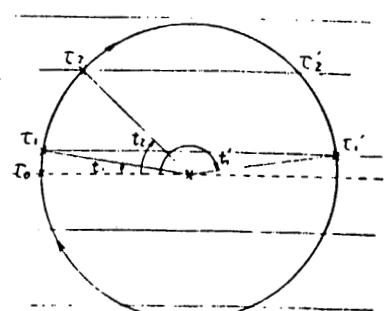


図 - 7. d

いま Spin period を T とすると

$2t_1 = \frac{T}{2} - (t_1 - t_0)$ の関係があるから。時刻の原点 t_0 がわからなくても t_1 がわかり、従って t_0 が求められ、 t_2, t_3, \dots もすべて決定される。

Spin 角速度を ω とすると、図 - 7c から次の関係式が導かれる。

$$\left\{ \begin{array}{l} a = R \sin \omega t_1 \\ d + a = R \sin \omega t_2 \end{array} \right. \quad \rightarrow \quad \begin{array}{l} R = \frac{d}{\sin \omega t_2 - \sin \omega t_1} \\ a = \left(\frac{\sin \omega t_1}{\sin \omega t_2 - \sin \omega t_1} \right) d \end{array}$$

時刻 t_0 を 1 m sec の精度で測定すれば、最終的に R, a は約 10 秒角の精度で求められる。(Nutation がある場合は、高倉メモ参照)

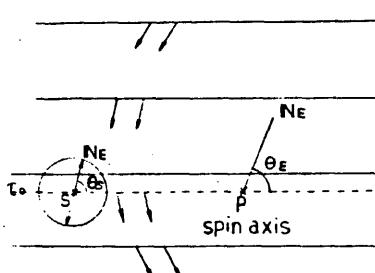


図 - 7. e

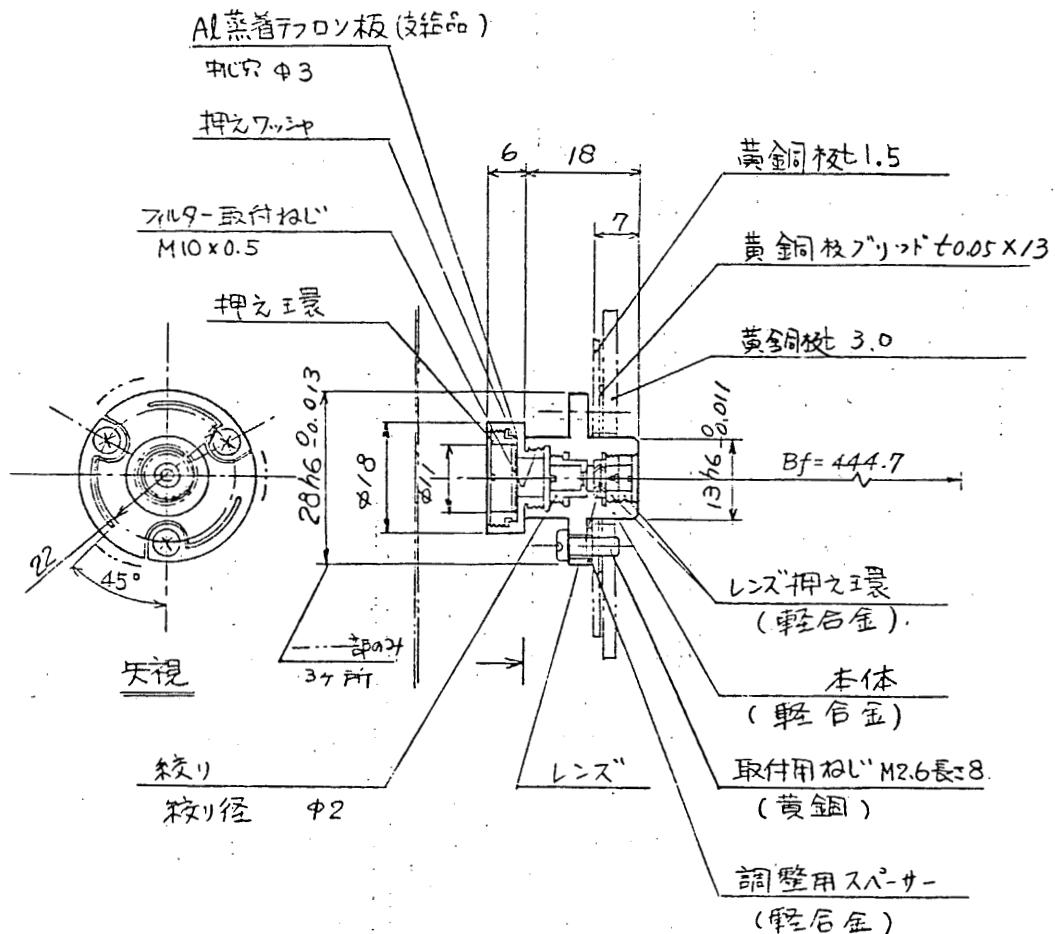
SXA により太陽中心の位置は、スタレのパターンと相対的に決定できるが、太陽 X 線フレアの位置を太陽面上に描き込むには、太陽中心から見た太陽北極の方向 N_s を知る必要がある。 N_s に誤差がある場合、太陽周辺のフレアで誤差最大となるが、太陽周辺部で起るフレアの位置を $\pm 15''$ の精度で決定するには N_s の必要精度は

$$16' (\text{太陽半径}) \times 4 N_s (\text{rad}) = \pm 15'' \text{ より}$$

$$4 N_s = \pm 0.9^\circ$$

したがって SAX グリッドによる天空上のパターンと Spin axis と太陽中心との関係が図 - 7e のようになった時刻 t_0 の瞬間に地球の北方向 N_s と図の点線 PS とのなす角 θ_s を約 $\pm 1^\circ$ の精度で決定する必要がある。 $(\theta_s$ と θ_E の関係はあらかじめ天球上でわかっているから)

具体的には衛星上部の面 (XY 面) が図 - 7e の面と一致するから GA センサー / HOS センサー と SAX のグリッドパターンのなす角 を知っておけば、センサーにより地球の北方向 N_s の XY 面への写影と X 軸とのなす角を 0.9° 以内の精度で決定すればよい。



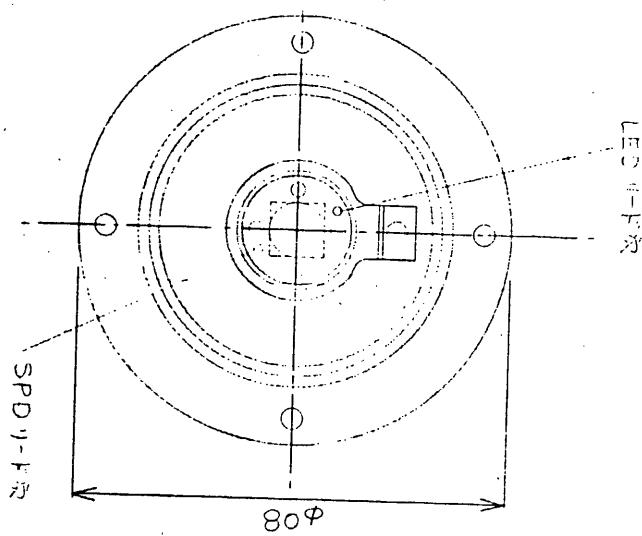
注記

1. 二点鏡筒部は本仕様外
2. 重量は 約16g+4g=約20g
3. 外観はバフ処理
4. 個数は2組
5. テフロン板は押え環固定式

焦点距離 $f = 445.6$

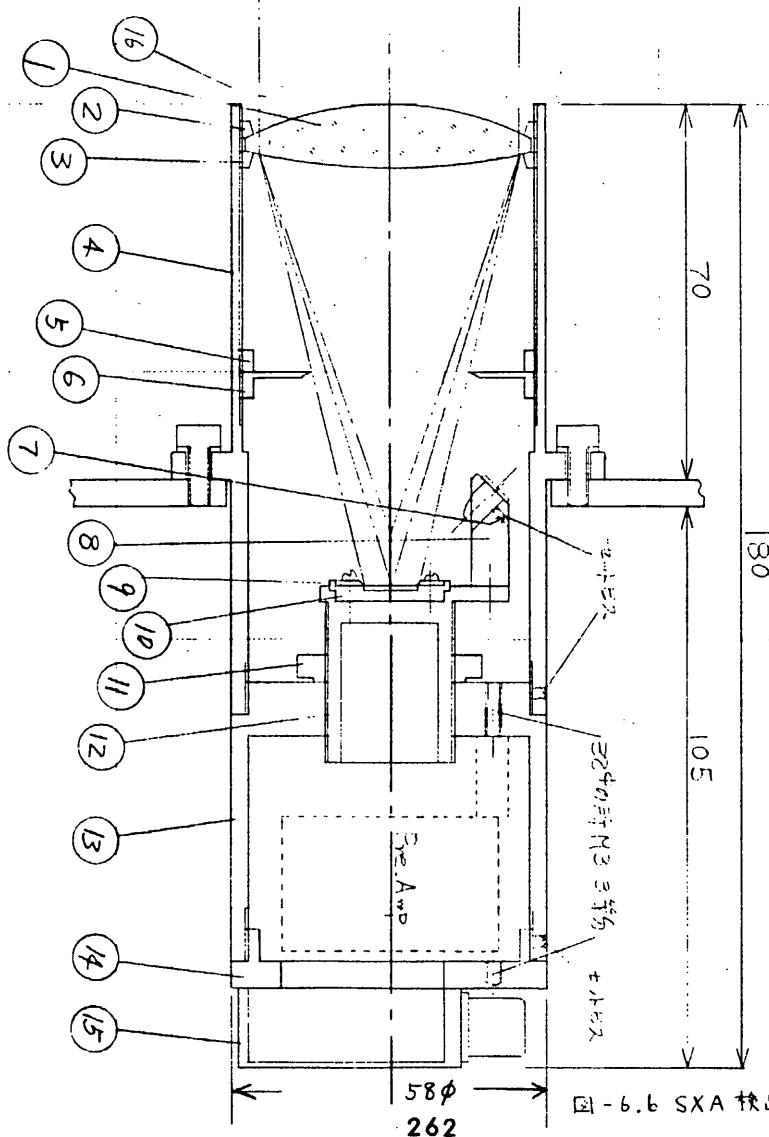
バックエフ $Bf = 444.7$

図-6.a SXA 対物レンズ



外
側
面
AE バイオ

内
面
センサ・コ・テクニ



§ 6. 処理系ブロックダイアグラム

SXT, HXM, SXA データ処理部は、小型化、低電力化を計るため、SGR データ処理部と共に SXG-E 内で処理を行う。検出器、高圧電源、それに対応する処理系などの関係を図-8 に示す。

又、SXT, HXM の処理系ブロック図を図-9 に示す。SXT は 2 ケの検出器に対して 2 ケの信号処理系が用意されている。これらの回路系は基本的には全く同等で夫々の X 線のカウント数 (検出信号: PC) とそのパルスの高さ (エネルギー: PH, CAL 時のみ) が測定できる。HXM では PC-1 と PH に関しては、SXT とはほぼ同じ回路系がつき処理を行う。又、PC-2~7 に対しては、Level Discr. を 7 ケ持ち、夫々の X 線の波高値に応じた Channel パルスが出力される。

SXA は、Level Discr. を切った時間を計り、それに SXA-1 or 2, UP or Down, New or Old の ID をつけ出力する。ブロック図を図-10 に示す。

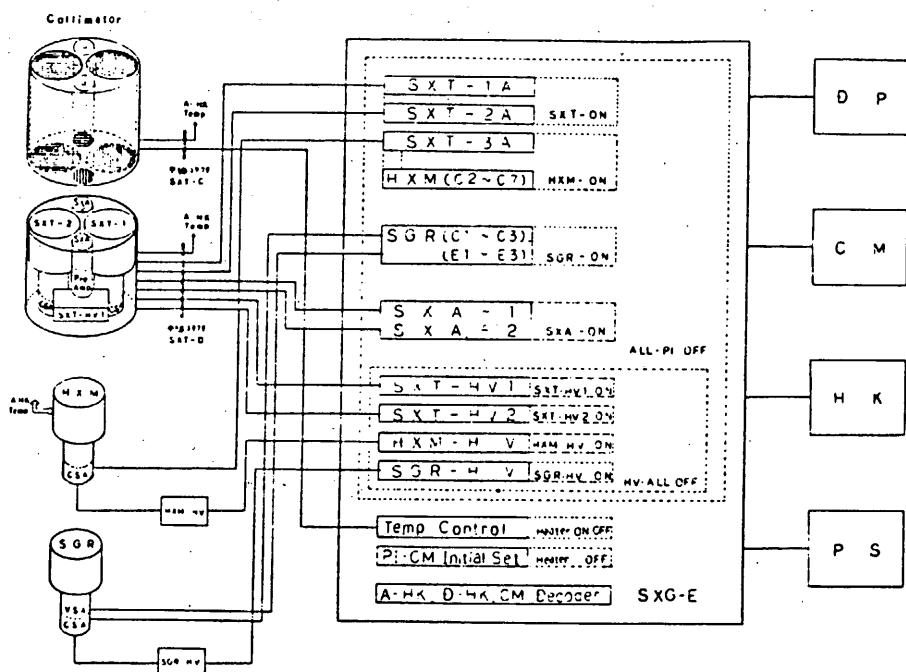


図-8 SXG-E ブロック ダイアグラム

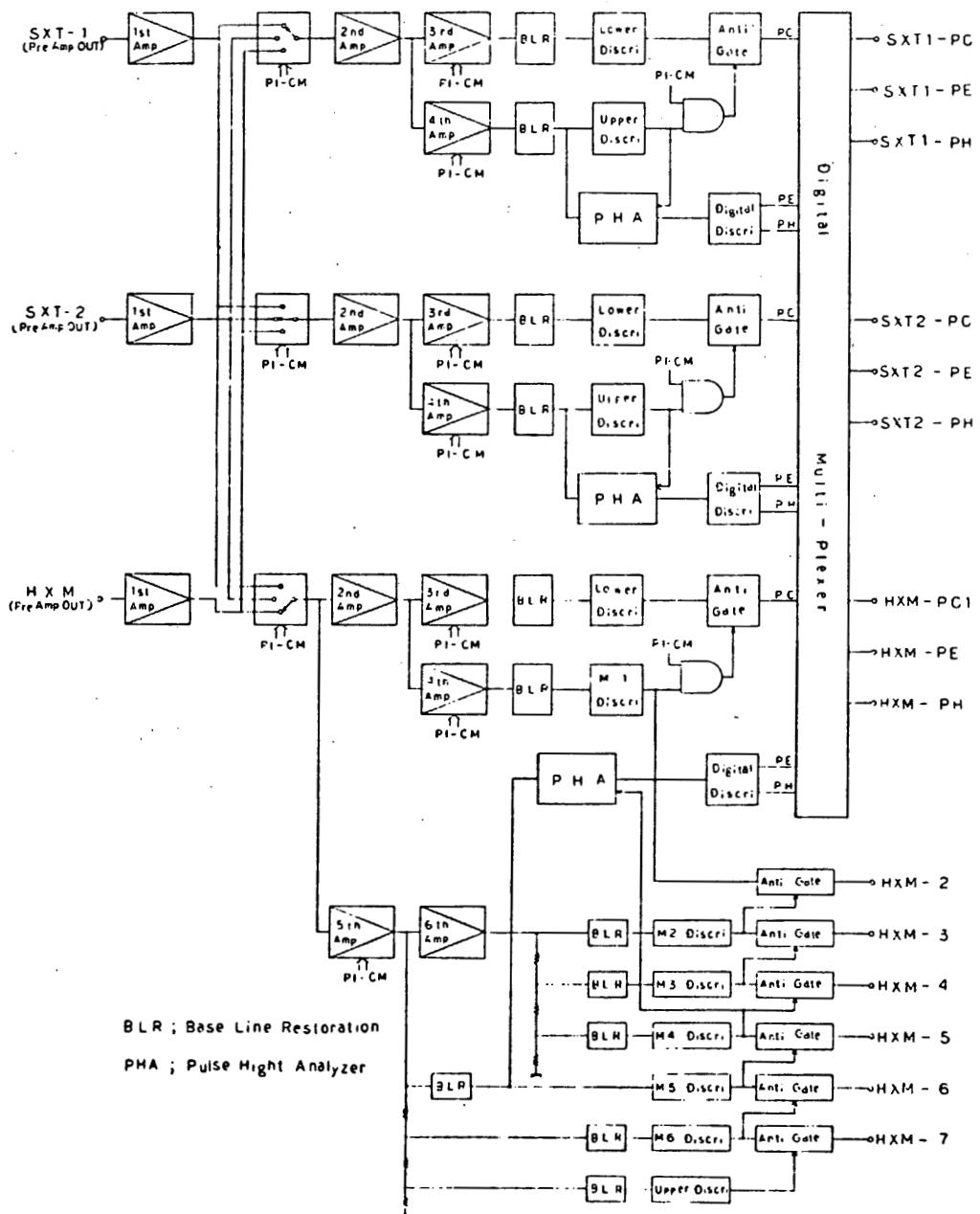
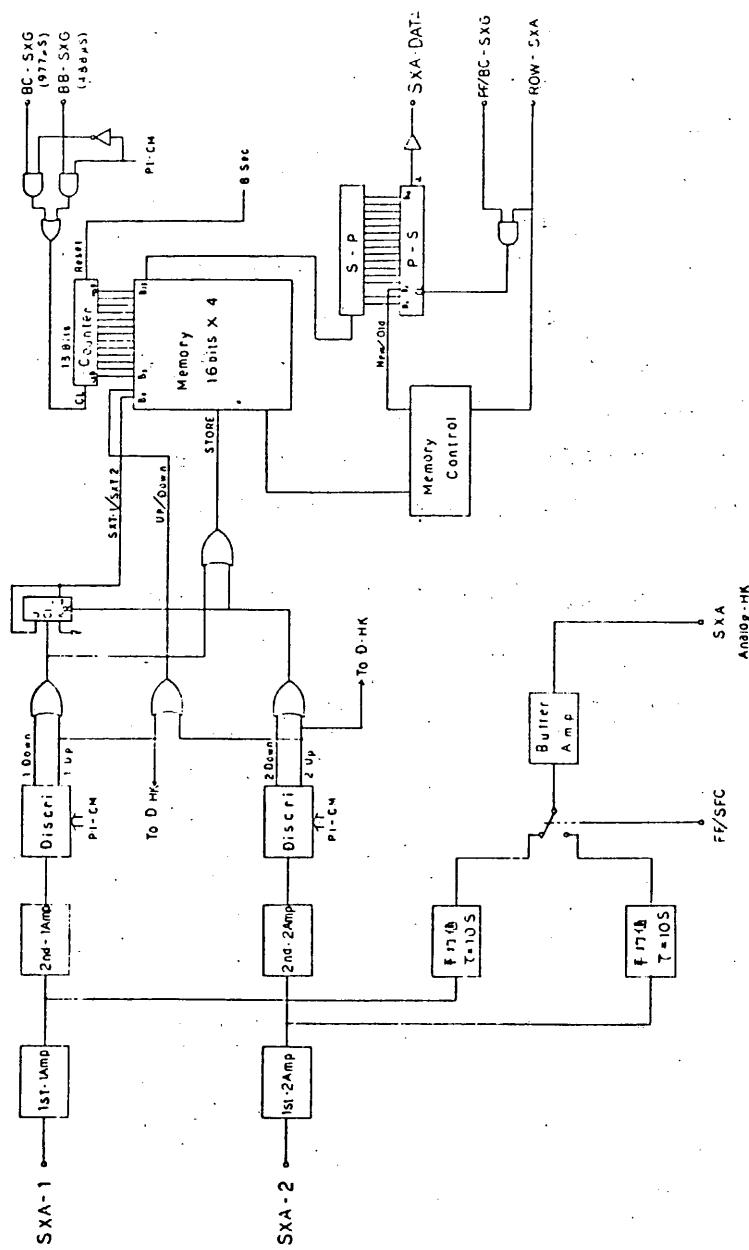


图 - 9 SXT, HXM Block Diagram



■ - 10 SXA Block Diagram

67 コマンド

7-1. リアルタイム・コマンド

表-2に CM項目表を示す。高圧電源 ONは2重操作コマンドとなっており、ミスオペレーションにより誤まって高圧が印加されることを防いでいる。高圧 ONコマンドを打てば、データ処理部が OFF でも高圧電源は ONになる。高圧電源 OFFは HV-ALL OFF (13, 15) 又は PI-ALL OFF (13, 14) により行われる。

2重操作コマンドとは、通常の単発コマンド CM-A グループより (AD 9, EX 3) 又は (AD 10, EX.4) により CM-B グループにし、更に CM-A グループの (AD, EX) に相当する (X, Y) により所定の動作を行う。なお、CM-B グループは、一つコマンドを打つと自動的に CM-A グループに戻る。

又、HV ALL OFF, PI ALL OFF 及び CAL ON は SXG-E 単体だけでなく他の機器にも一斉に送信される。

SXG-E 内の各処理系各部の電源 ON/OFF と Sensor, HV, PI-CM, HK 等関連する部分の ON/OFF の関係を図-11に示す。

表-2a. SXG-E Real Time CM

NO	CM 項目	AD	EX	X	Y	制御内容
1	SXT ON	14	9			SXT ON
2	SXT-HV1 ON	9 10	3 4	15	8	SXT-HV1 ON
3	SXT-HV2 ON	9 10	3 4	15	9	SXT-HV2 ON
4	HEATER ON	15	5			SXT Collimator Heter Off
5	HEATER OFF	15	6			SXG-E Initial Set CFE
6	HXM ON	14	10			HXM ON
7	HXM HV ON	9 10	3 4	14	11	HXM-HV ON
8	SGR ON	14	12			SGR ON
9	SGR HV ON	9 10	3 4	14	13	SGR-HV ON
10	SXA ON	14	5			SXA ON
11	CAL ON	13	8			Cal ON
12	HV-ALL OFF	13	15			ALL HV OFF
13	PI-ALL OFF	13	14			ALL PI OFF, ALL HV OFF

→b. Delay CM : SXG-E では使用しない。

7-2. ディレイ・コマンド

太陽フレアと荷電粒子を区別することは Astro-A の運用にとって重要である。通常これは PXM の VETO 信号によって行われるが、安全のため、同様の機能がディレイ・コマンドによても行われる。これに関するディレイ・コマンドは、以下の表 2b のとおりである。

表. 2b SXG-E Delay CM

CM 項目	AD	EX	制御内容
FLARE INHIBIT FLAG SET	4	2	$\begin{cases} \text{HXM PC-1 出力を OFF する。} \\ \text{FLM の HV を下げる。} \end{cases}$
FLARE INHIBIT FLAG RESET	4	3	$\begin{cases} \text{HXM PC-1 出力を ON する。} \\ \text{FLM の HV を戻す(上げる)。} \end{cases}$

従って FLARE INHIBIT SET コマンドが作動すると、FLARE FLAG が立たなくなり、RESET コマンドによって通常の状態に戻る。ブラジルアマリにさしかかる頃に FLARE INHIBIT ブレットされるように PRT を組んでおけば、PXM が何らかの理由で VETO 信号を出さなくとも、自動的にフレア判定が禁止される。

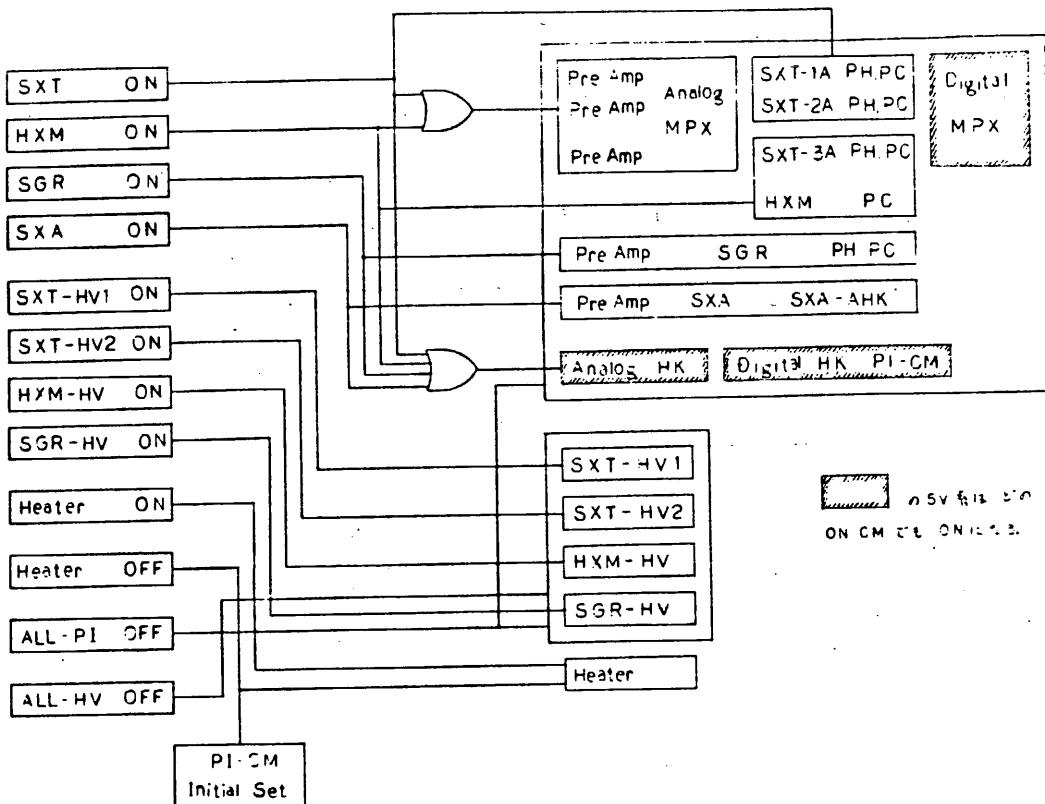


図-11 電源系ブロック図

§ 8. PI-CM

PI-CM は SXG-E に関して MD 10000 から 11111 まで 16 の機器指定を行っているが、そのうち使用しているものは表-3 に示すように 9 種類である。以下その内容について説明する。

8-1 高圧電源コントロール

SXT-1, SXT-2, HXM, SGR 各 Sensor IC 1 ケづつの高圧電源をもつ。それら 4 ケの高圧電源は、PI-CM により独立に高圧のコントロールができる。コントロールの方法は、高圧電源の電圧コントロール端子とグランド間の抵抗値を PI-CM により変えて行う。抵抗値が大きい程出力電圧は高い。（オープンの時最大となる。）

表 - 3 - S X G - E P I - C M

No	動作プロツク名	M E	(動作指定期)							
			0	1	2	3	4	5	6	
			SXT - HV1			SXT - HV2	HXM - HV			
16	SXT - HV (1054)	10000	11 4 (1044V)	11 4 (1157V)	11 4 (932V)					
			10 3 (952V)	10 3 (1055V)	10 3 (850V)					
			01 2 (907V)	01 2 (1005V)	01 2 (809V)					
			00 1 (861V)	00 1 (955V)	00 1 (769V)					
17	SXT - 1 A (1168)	10001	Sensor 切換	Lower Discr	Upper Discr		U.D.	FL-End		
			11 H X M	11 30 Kev	11 60 Kev					
			10 SXT - 2	10 17 Kev	10 40 Kev					
			01 SXT - 1	01 10 Kev	01 20 Kev					
			00 (SXT-1.2)	00 5 Kev	00 10 Kev					
18	SXT - 2 A (12AA)	10010	Sensor 切換	Lower Discr	Upper Discr		U.D.	FL-End		
			11 H X M	11 30 Kev	11 60 Kev					
			10 SXT - 2	10 17 Kev	10 40 Kev					
			01 SXT - 1	01 10 Kev	01 20 Kev					
			00 (SXT-1.2)	00 5 Kev	00 10 Kev					
19	SXT - 3 A (13EA)	10011	Sensor 切換	Lower Discr	Upper Discr		PC-1 U.D.	FL-End		
			11 H X M	11 30 Kev	11 60 Kev					
			10 SXT - 2	10 17 Kev	10 40 Kev					
			01 SXT - 1	01 10 Kev	01 20 Kev					
			00 (SXT-1.2)	00 8 Kev	00 10 Kev					
20	Dp - Change (146D)	10100	PC - 1 切換	PC - 2 切換	PC - 3-1 切換	HXM Discr				
			11 SXT-3A	11 SXT-3A	11 SXT-3A	11 75 Kev				
			10 SXT-2A	10 SXT-2A	10 SXT-2A	10 60 Kev				
			01 SXT-1A	01 SXT-1A	01 SXT-1A	01 50 Kev				
			00 (SXT-1A)	00 (SXT-1A)	00 (SXT-1A)	00 40 Kev				
21	S G R (1557)	10101	SGR - HV	Lower Discr	Fast Discr	Fast	PC-3 Anti			
			11 H (1063V)	11 300 Kev	11 1.5 Mev					
			10 MH (1020V)	10 270 Kev	10 1.2 Mev					
			01 ML (983V)	01 240 Kev	01 1.0 Mev					
			00 (946V)	00 210 Kev	00 0.8 Mev					
22	S X A (162E)	10110	Gain	SXA1-Discr	SXA2-Discr	SXA1	SXA2	Clock		
			1 H	11 5.0 V	11 5.0 V	1 ON	1 ON	1 Fast		
			10	10 3.4 V	10 3.4 V					
			01 L	01 2.25 V	01 2.25 V	0 OFF	0 OFF	0 Normal		
			00	00 1.5 V	00 1.5 V					
23	Temp. (1700)	10111	Level						Initial Set	
			11 4 (620 mw)							
			10 3 (460 mw)							
			01 2 (237 mw)							
			00 1 (77 mw)							
31	Initial Set (1FOO)	11111	SXT-HV	SXT-1A	SXT-2A	SXT-3A	DP-Ch.	SGR	S X A	Temp.
			1 Enable	1 Enable	1 Enable	1 Enable	1 Enable	1 Enable	1 Enable	1 Enable
			0 Disable	0 Disable	0 Disable	0 Disable	0 Disable	0 Disable	0 Disable	0 Disable

NOTE 1. は Initial Set

NOTE 2. OS のモードは No = N として

Flare Mode F_{2N+1} W64

Quiet Mode F_N W80

8-2 Sensor 切換及びDP切換

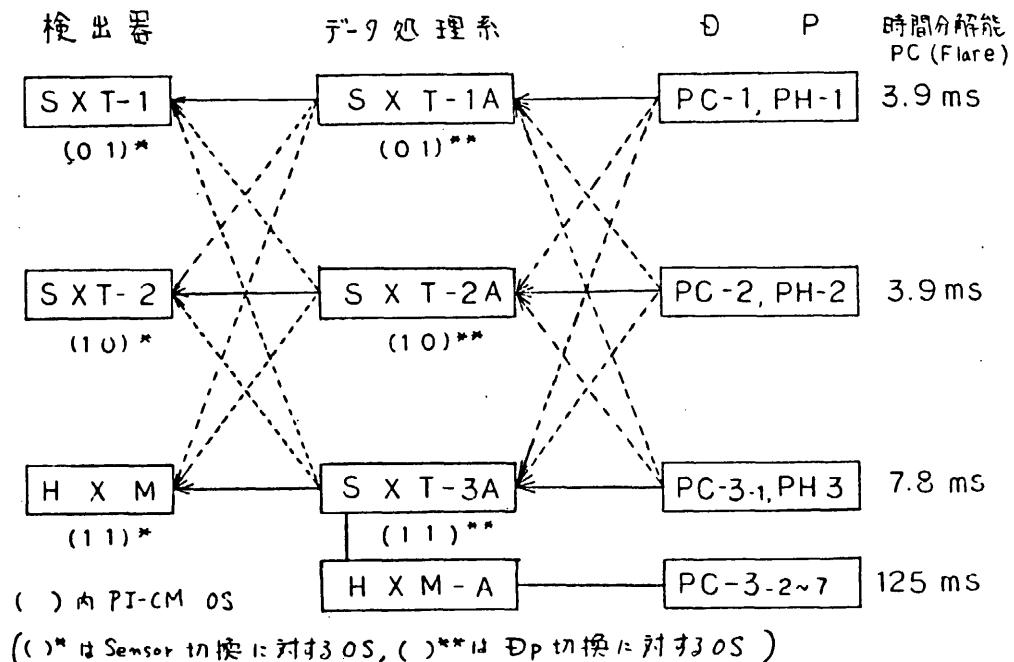
SXT-1, 2 及び HXM は各回路系と検出器の組合せを P1-CM により換えることができる。1つの回路はどの検出器とも接続可能で、いずれか1つを選んで接続することができる。

接続の組合せは図-12に示す。図中実線は標準的な接続を示し、電源ON or Initial Set CM(Heater OFF)でこの接続になる。この機能により1つの検出器に2ヶ或いは3ヶの信号処理系を接続することが可能であり、(逆に1つの信号処理系に2つ或いは3つの検出器を接続することはできない。)接続した各回路系のエネルギー範囲を適当に設定することによって細かく広い範囲に渡る観測ができる。又、極度に強いFlareなどの場合、カウント数をエネルギー帯別に計測してテレメータ伝送容量からくる制約をある程度ゆるめることも可能である。

一方、DP切換は、SXTとHXMの伝送フォーマットからくる時間分解能の違いを他の組合せにすることができる。

又、Sensor 切換、DP 切換を持つことにより Redundancy を持たせてある。

図-12 検出器 - データ処理系 - Dp の組合せ



8 - 3 エネルギー範囲及び Upper Discr i ON/OFF

i) SXT-1, 2 HXM-PC 1

PI - CM により、Lower Discr i (LD) 及び Upper Discr i (UD) は独立に指定できる。表 - 3 PI - CM 表参照

又、Upper Discr i ON/OFF は、ON で LD ~ UD までを観測範囲とし、Upper Discr i OFF で LD 以上のパルスを送るようになる。(すなわち、UD は無意味となる。) 但し、PH Mode (CAL 時) には Upper Discr i OFF はない。

Initial Set では、17 KeV ~ 40 KeV Upper Discr i ON である。

ii) HXM PC 1 ~ 7

HXM は PC 1 に対する LD, UD と PC 2 ~ 7 に対する HXM Discr i とがある。それらは PI - CM により独立に指定できる。但し、PC 2 ~ 7 は HXM Discr i により連動して動く。その組合せを表 - 4 に示す。ただし表の値は標準値であり温度によってかなりの変動がある。

表 - 4 HXM PI - CM によるエネルギー範囲の変化

Lower Discr i		Upper Discr i		HXM Discr i	
11	30 KeV	11	60 KeV	11	75 KeV
10	17 KeV	10	40 KeV	10	60 KeV
01	10 KeV	01	20 KeV	01	50 KeV
00	5 KeV	00	10 KeV	00	40 KeV

単位 KeV

HXM Discr i	0 0	0 1	1 0	1 1
PC-1	LD ~ UD	LD ~ UD	LD ~ UD	LD ~ UD
PC-2	UD ~ <u>40</u>	UD ~ <u>50</u>	UD ~ <u>60</u>	UD ~ <u>75</u>
PC-3	40 ~ 54	50 ~ 67.5	60 ~ 81	75 ~ 101.3
PC-4	54 ~ 80.8	67.5 ~ 101	81 ~ 121.2	101.3 ~ 151.5
PC-5	80.8 ~ 121.6	101 ~ 152	121.2 ~ 182.4	151.5 ~ 228
PC-6	121.6 ~ 182.4	152 ~ 228	182.4 ~ 273.6	228 ~ 342
PC-7	182.4 ~ 272	228 ~ 340	273.6 ~ 408	342 ~ 510

注) PI - CM 表 1: 13, 下線部の値で代表してある。

iii) SGR 1~3

SGRは、LD, MD, HD, UDと4つのLevel Discr iをもち、PC-1, 2, 3と3つのエネルギー範囲の出力をもっている。これら4つのDiscr i LevelはPI-CM 2 bitsにより連動して4段階動く。その組合せを表-5に示す。SGR-PHはPC-1, 2, 3の範囲を下記のように分けて出力する。

PC - 1	→	32 ch
PC - 2	→	48 ch
PC - 3	→	48 ch

表-5 SGR PI-CMによるエネルギー範囲の変化

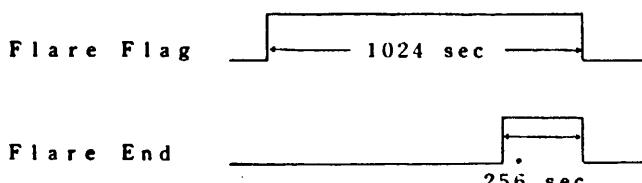
SGR Discr i	0 0	0 1	1 0	1 1
PC - 1	210~630	240~720	270~810	300~900
PC - 2	630~2310	720~2640	810~2970	900~3300
PC - 3	2310~5670	2640~6480	2970~7290	3300~8100

単位。KeV

8-4 Flare End Enable/Disable

Flare終了前の256 sec間DpよりFlare End信号を受け、SXT-1, 2及びHXM-PC1の観測範囲を5~10 KeVのSoft X RayにするかどうかをPI-CMにより独立にコントロールできる。標準状態では下記のようになっている。

SXT - 1	Enable
SXT - 2	Disable
HXM - PC1	Disable



注) Flare End中にHigh Level Flareになった場合は、その時刻で打切りとなる。
 注2) Flare Endを示すIDは出力されない。

8-5 Fast Discr i, Fast Enable/Disable

SGRはCsI(Tl)-Plastic ScintillatorのPhoswich型となつてお り、Plastic Scintillatorからの信号は、PMTの第11段ダイノードからVoltage Sensitive Pre Ampを通して取り出され、Fast Ampを通した後、Fast Level Discriminatorで荷電粒子を判断し、除外する。このFast Discr iはPI-CM 2ビットにより4段階に可変できる。

表-3 SXG-E PI-CM 表参照

又、Plastic Scintillatorの信号により、Anti Coincidenceを取るかどうかFast Enable/Disableにより選択できる。

8-6 SXA

i) SXA-Sig ON/OFF

SXAはSXA-1, 2と2つのSensorをもっており、どちらか入力のあつた方を出力する。そしてデータの読み出し回数より入力データ数が多くなった場合に対して4組分のデータをメモリできるが、それよりも早い入力は捨てられる。もし万一、片側のSensorが故障し、雑音等が異状に増加した場合など、雑音のデータでメモリがいっぱいになり、もう一方の正常に動作しているSensorからのデータも捨てられてしまう。このような時に備えてこのPI-CMにより、SXA-1, 2独立に信号を切ることができる。

ii) Clock 切換

時間を計るClockは、通常13ビットのカウンタが8秒間でいっぱいになる976.5625μSであるが、PI-CMによりFastを選べば4秒間でいっぱいになる488.28125μSとなり、さらに精度よくSXTコリメータの視野の決定ができる。

iii) Discr i Level

PI-CMにより、SXA-1, 2独立にS Level(1.5V, 2.25V, 3.4V, 5.0V)可変でき、Sensorの特性の異状な変動があつてもかなり広い範囲の変動に対して安定に動作するようにしてある。(Amp Gainを2段階に可変できる。)

8 - 7 温度 コントロール

SXT Collimator の温度コントロールは、Heater として抵抗の発熱を用い、図-13 に示すような回路になっており、PI-CM 2 ビットにより 4 Level に可変できる。又、CM Heater ON、Heater OFF により ON の時間を可変しコントロールする。

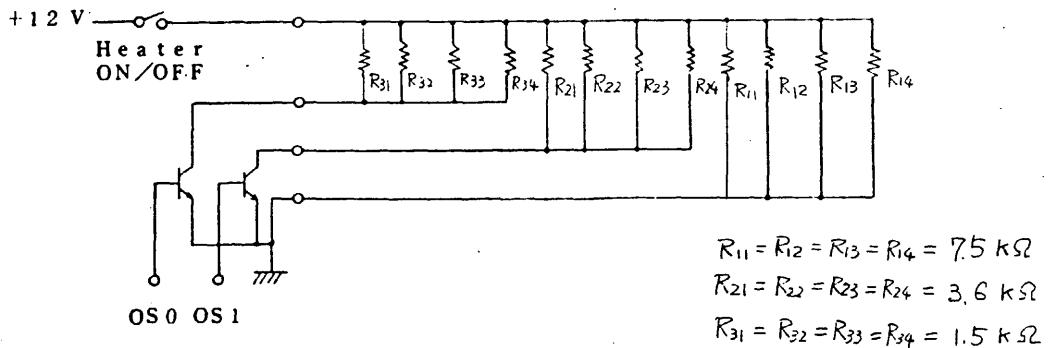


図-13 Heater Control

8 - 8 PI-CM Initial Set

SXG-E の PI-CM は、電源 ON で表-3 の OS が \square で閉まれた状態に初期設定される。

又、CM Heater OFF は PI-CM Initial Set も兼ねている。しかしこの CM は MD 10111(Temp) の OS7 及び MD 11111(Initial Set) の全ビットで示している動作ブロック名が Enable の時、その動作ブロックが Initial Set される。この PI-CM の初期設定は全動作ブロックとも Disable である。

§ 9. データ処理

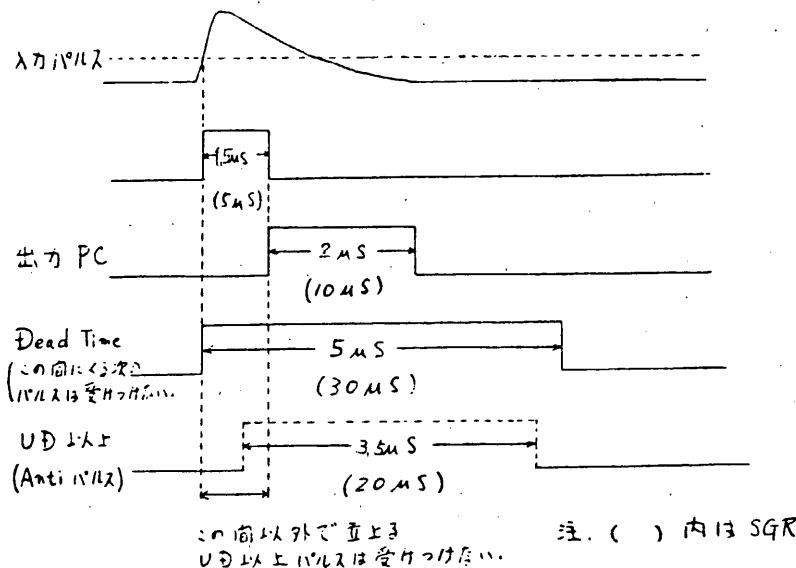
9 - 1 SXT データ処理

SXT のデータ処理には、X線 1 カウントに対し 1 つのパルスを DP に送る PC と入射 X 線を 16ch IC 波高分析して波高値に応じた 0 ~ 15 のパルス列を出力する PH とがある。この PH は CAL のみに用いるが、SXG-E の出力としては PC, PH 共に常に DP へ送られている。

i) S X T - P C

後述するように TM 伝送容量は、Flare Mode では 4095 Counts/3.9 mS (Max. Counting Rate 1050 K counts/sec) であるが、SXT-E \leftrightarrow DPE 間のインターフェイス条件 (PC パルス幅 2 μ Sec Min. デューティサイクル 50% 以下) により PC 処理時間 (Dead Time) 5 μ s/Count となり、Max. Counting Rate 200 K counts/sec となる。処理タイミングを図-14 に示す。

図-14 処理系タイミングチャート



ii) S X T - P H

LD より UD までのパルスについて、入力パルスを Peak Hold し、PA クロックと同期をとり、定電流放電し、零クロスするまでの間 PA クロックを出力する。さらに 8 KeV ~ 60 KeV の間を TM 0 ch ~ 15 ch に output するため 2 Pulse 分カットし、これを PH 出力として Dp へ送る。

データ処理時間 (Dead Time) は、100 μ s/Event である。ただし、UD 以上のパルスについては 5 μ Sec となる。これら PH 処理タイミング図を図-15 a に示す。又、TM 伝送 ch とエネルギー範囲は図-15 b に示す。4 本の線のうちどれになるかは UD により指定される。ただし SXT-PH は温度変動が大きいため、図の値はかなりずれうる。(ミ 10 keV 以下では PH は非線型で、線型の場合に比べて小さくなっている。(図は線型として書いてある。)

図-15. a. PH 处理系 タイムチャート

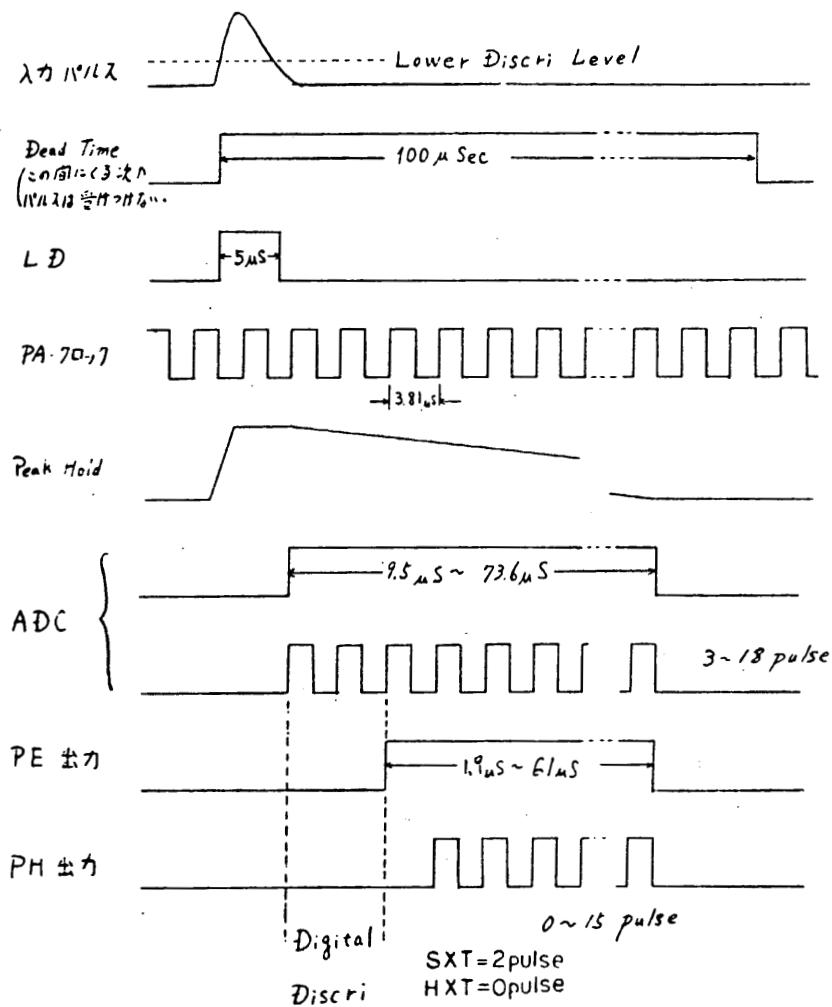
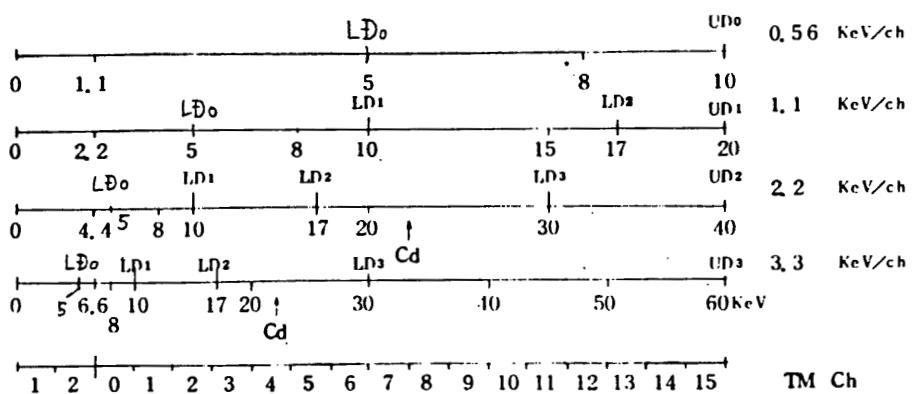


図-15. b. PH-Ch の PI-CM による変化



9 - 2 H X M データ処理

SXT と同様であるが PC が Level Discr i 充 8 Level もち PC - 1 ~ 7 の 7 ch で出力する。

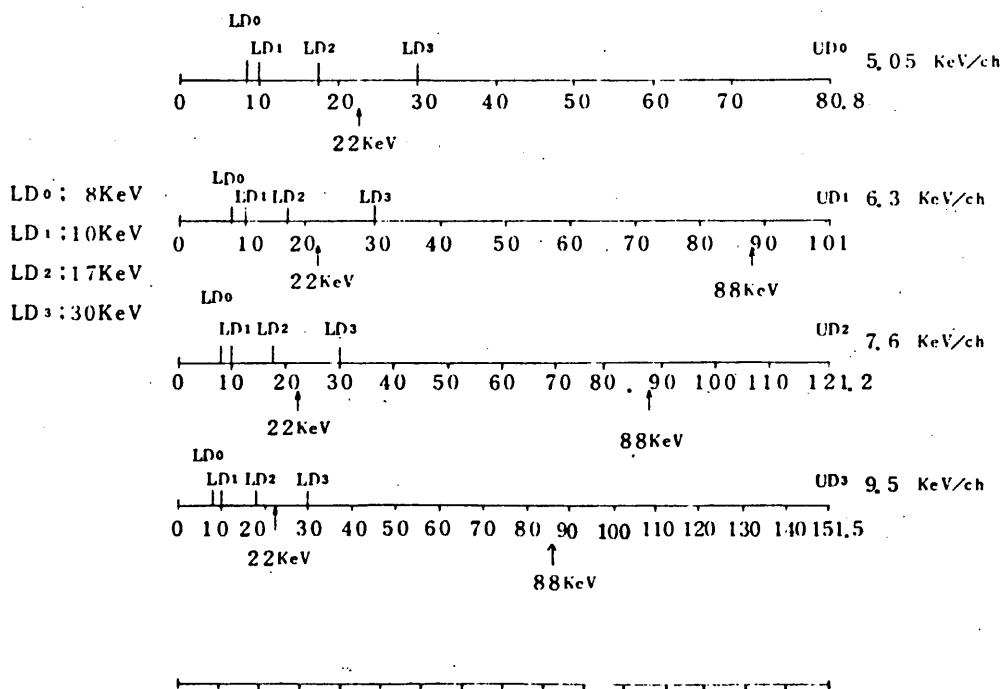
i) H X M - P C 1 ~ 7

PC 1 については TM 伝送容量は、Flare Mode で 4095 Counts / 7.8 ms であるが、SXT - PC と同様な理由により Max. Counting Rate 200 K Counts / Sec となる。また PC - 2 ~ 7 については TM 伝送容量より制約を受ける。処理タイミングは SXT と同様である。図 - 14 参照

ii) H X M - P H

SXT と処理方法については同様であるが、エネルギー範囲が H X M P C 1 ~ 4 の間であり、Initial 時 17 ~ 1.01 KeV である。又、8 ~ 151.5 KeV を伝送するため、Digital Discr i による処理はない。図 - 15 a. 及び図 - 16 参照 ただし図の値は標準値であり温度によって多少の変動がある。

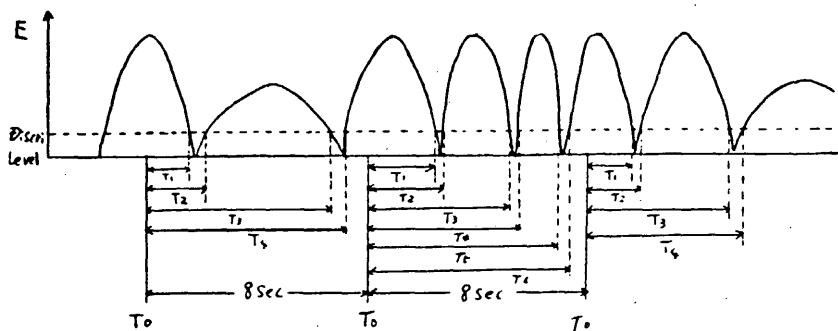
図 - 16 P H - C H の P I - C M による変化



9-3 SXT データ処理

図-17に示すように Sub Frame に同期した 8 秒間隔の T_0 から、Discr i Level をよぎる時間 T_1, T_2, T_3, \dots を全て計り (約 1 m Sec のクロックで 13 bits) SXA 1 or 2, Up or Down, New or Old の ID をつけて 16 bits = 2 Words で 1 Set のデータとし、Flare Mode 及び Quiet Mode とも読み出し間隔 250 mS / 1 Set で伝送する。4 Set 分のデータをメモリでき、読み出しそれより早い入力に対応できる。

図-17 SXA データ処理



- A. Real Time CM による CAL
- B. Delay CM による CAL
- C. Flare 終了後の Auto CAL
- D. 昼から夜になった時の Auto CAL

これらの CAL は SXG-E 単独ではなく、他の機器と同時に実行される。又、
CAL 持続時間はいずれの CAL においても同一であり、128 Sec である。
CAL は DP によりコントロールされているので詳しくは DP の項を参照されたい。

10-2 SXA CAL

SXA の CAL は、地上試験時に MD コネクタよりモジュレーションをかけた電流を流し、SXA 内の発光ダイオードを発光させ、Sensor、処理系のチェックを行なう。前記 A～D の CAL とは無関係である。

フライ特時は、Analog HK より SXA 平均出力 Level をモニタし キャリブレーションとする。

§ 11. HK

11-1 Analog HK

SXG-E 関係の Analog HK は表-6 に示すように温度 10 点、高圧電源電圧 4 点 (1500V を Full Scale 5V で示す)、SXA Level モニタ (平均値 ≈ 10 Sec) 2 点の合計 16 点であるが、高圧電源電圧及び SXA Level モニタは SXG-E 内でマルチブレックスして出力している。

11-2 Digital HK

SXG-E 関係の Digital HK は表-7 に示すように ON/OFF モニタ 9 点、
SXT-1、2 カウントモニタ (UD 以上のパルスを $1/2^3$ IC カウントダウン)、HXM カウントモニタ (PC 7 の UD 以上をカウントダウンなし)、SGR-1 カウントモニタ (SGR PC 1 を $1/2^5$ IC カウントダウン)、SGR-2、3 カウントモニタ (SGR PC 2 及び 3 を $1/2^5$ IC カウントダウン)、Plastic カウントモニタ (Plastic のカウント数を $1/2^{13}$ IC カウントダウン)、SXA カウントモニタがある。

Flare と Quiet で時間分解能が 8 倍違うが、Flare 時は各検出器のカウント数も増加するため、SXG-E での処理は変わらない。

表-6 Analog HK

NO	機器名	F _W (F ₁)	F _W (F ₂)	測定レンジ	備考
1	SXT フリーメータ 温度 1	F19.51 W71	F19.51 W81	-50 ~ +80°C	TL-23
2	・ 2	F20.52 W7	F20.52 W17	・	TL-24
3	・ 3	F20.52 W71	F20.52 W81	・	TL-25
4	・ 4	F21.53 W7	F21.53 W17	・	TL-26
5	・ 5	F21.53 W71	F21.53 W81	・	TL-27
6	SXT-1 フリーメータ 温度	F22.54 W7	F22.54 W17	・	TL-28
7	SXA-1 センサ 温度	F22.54 W71	F22.54 W81	・	TL-29
8	HXM フリーメータ 温度	F23.55 W7	F23.55 W17	・	TL-30
9	SXA-1 レンズ 温度	F23.55 W71	F23.55 W81	・	TL-31
10	SXA-2 ・	F24.56 W7	F24.56 W17	・	TL-32
11	SXT-HV 1/2	F5.37 W71	F5.37 W81	0 ~ +5V	記録用, 電源用 PICTMPA
12	HXM/SGR - HV	F4.96 W71	F4.96 W81	・	・
13	SXA-1/2	F6.39 W7	F6.39 W17	・	記録用 PICTMPA

表-7 Digital HK (Flare Quiet 共通) △

F (W67)	B	機器名	I/O	スイッチ内容	備考
25	0	SXT	ON/OFF	1 SXT 0	ON OFF
	1	SXT-HV1	・	1 SXT-HV1 0	ON OFF
	2	SXT-HV2	・	1 SXT-HV2 0	ON CFF
	3	SXT Heater	・	1 SXT Heater 0	ON CFF
	4	HXM	・	1 HXM 0	ON CFF
	5	HXM-HV	・	1 HXM-HV 0	ON CFF
	6	SXA	・	1 SXA 0	ON OFF
56	4	SGR	・	1 SGR 0	ON OFF
	5	SGR-HV	・	1 SGR-HV 0	ON OFF
F32N+14 0~7	SXT 1			SXT-1 No 1 カウント数	1/2 Reset 67
F32N+30 0~7	SXT 2			SXT-2 No 1 カウント数	1/2 Reset 67
F4N+3 0~7	HXM			HXM No 1 カウント数	Reset 67
F32N+13 0~7	SGR 1			PC-1 カウント数	1/2 Reset 67
F32N+29 0~7	SGR 2			PC-2,3 カウント数	1/2 Reset 67
F32N+21 0~7	SGR 3			アラームタップ カウント数	1/2 Reset 67
F32N+5 0~7	SXA			SXA カウント数	Reset 67

§ 12. データ伝送

データ伝送モードには、Data Recoderを使用した Rec Mode と内の浦上空を衛星が通過する間受信される Real Mode がある。これらによる伝送フォーマットは、データ識別 ID により分離される以外は同一データである。

又、上記 2 Mode には、比較的太陽の静かな時の観測 Mode である Quiet Mode (ビットレート 1024 Bits/Sec) と太陽の Flare を観測する Flare Mode (ビットレート 8192 Bits/Sec) とがある。これらの Mode は通常 Quiet Mode で運用され、太陽の Flare 時に FLM, HXM, PXM などのカウント数により Flare を自動判定し、Flare Mode にうつり、1024 秒間 Flare Mode で観測する Flare Auto Mode により自動的に切換える。又、Real Time CM あるいは Delay CM によって Manual に切換えることもできる。

各 Mode での時間分解能を表-12 に示す。

12-1 Flare Mode

表-8 は Flare Mode の Frame Format を示す。

表-8 Frame Format Flare

FLARE Mode (1 Frame = 125mS)

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC CODE							A-HK								
16	SXT1	SXT2	HXM	HXM-2												
32	-PC	-PC	-PC	HXM-3	SXT1	SXT2	SGR	SXA	SXT1	SXT2	HXM	SXT1	SXT2			
48				HXM-4												
64	#通A	#通B	#通C	D-HK	-PC	-PC	-E	A-HK	-PC	-PC	-PC1	-PC	-PC			
80	SXT1	SXT2	HXM	HXM-5												
96	-PC	-PC	-PC	HXM-6												
112				HXM-7												

i) SXT

読み出し毎にリセットされる Flare 用 12 ビットカウンタにて入力バルスをカウントし、カウント数をビットリダクションしてメモリに蓄えておき、4 Sub Frame (32 Sec) 後に出力する。

また、このデータは Quiet Mode においても事前のため込み処理としてメモリに蓄えられるが、Quiet Mode 中は出力されないので、4 Sub Frame 経過すると常に新しいデータと書き換える。

ii) H X M

PC1についてはSXTと同様である。PC2～7については、それぞれの読み出し毎にリセットされるQuiet, Flare共用の12ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をピットリダクションしてそれぞれのタイミングで直接出力する。Flare ModeとQuiet Modeでは時間分解能が変るだけでデータ処理としては同一である。

iii } S X A

Flare Mode, Quiet Mode で切換えられる Dp からの読み出しタイミングに合わせてシリアル 8 ビットで出力したデータを直接伝送する。このデータは 2 ワードで 1 セットの構成となっている。ビットの内容は 図-18 に示す。Flare と Quiet ではフレームフォーマットは異なっているが、時間分解能は共に 250 mS/1 Set DATA となっている。

図-18 SXA DATA Format

Flare Quiet

B0	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7
MSB	TIME						

 F_{2n} W39 F_n W_{16n+7}

B0	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	F _{2n+1}	W39	F _n	W _{16n+23}
TIME	LSB	New Old	Up Down	Z 1							

注) は H 。

iv) S G R

Flare Mode 時は Energy Mode のみで DP の PI-CM IC により Count Mode を指定していても Flare Mode になると自動的に Energy Mode となる。各エネルギーレベル毎の入力イベントパルスを一定時間 (2 Sec) カウントし、エネルギー毎のカウント数を出力する。

12-2 Quiet Mode

表-9 IC Quiet Mode の Frame Format を示す。

表-9 Frame Format Quiet

QUIET Mode (1 Frame = 1 S)

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC CODE															
16	PI-CAB	A-HK		HXM-2												
32				HXM-3												
48				HXM-4												
64	共通A	共通B	共通C	D-HK					SXT1	SXT2	HXM					
80	OS	A-HK		HXM-5					-PC	-PC	-PC1					
96				HXM-6												
112				HXM-7												

i) S X T

読み出し毎にリセットされる Quiet 用 12 ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数を Flare Mode と同様の ビットリダクションして直接出力する。

ii) H X M

PC 1 については S X T と同様である。 PC 2 ~ 7 は Flare Mode と時間分解能以外の処理は同一である。

iii) S X A

Flare Mode と Frame Format は異なるが、処理は同一である。

iv) S G R

Quiet Mode 時は Energy Mode と Count Mode とがあり、Dp の PI-CM により切換えられる。

Energy Mode では各エネルギーレベル毎の入力イベントパルスを一定時間(16 Sec) カウントし、エネルギーレベル毎のカウント数を出力する。

Count Mode ではリセットしない フリーランニングの 8 ビットカウンタにて入力パルスをカウントさせておき、読み出しタイミングにおけるカウント数を直接出力する。

12-3 CAL Mode

SXA は CAL には無関係であるが、 SXT, HXM, SGR は CAL になると Energy Mode になり、各エネルギー・レベル毎の入力イベント・パルスを一定時間(SXT, HXM は 2 秒間、 SGR は 16 秒間) カウントし、エネルギー・レベル毎のカウント数をカウントデータワードに出力する。

各エネルギー・レベルは、 SXT, HXM が 16 ch, SGR が 128 ch となっている。CAL の時の Frame Format を表-10 に示す。

SGR は SXT, HXM と同じ様に処理を行なうが 128 ch あるため、1 Set のデータを伝送するのに 16 Frame (16 秒) かかる。

表-10 CAL Frame Format

Quiet Mode F_{2m}				SXT-1 SXT-2 HXM												
W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC CODE								CH-0	CH-0	CH-0					
16	PICAB	A-HK		HXM-2					CH-1	CH-1	CH-1					
32				HXM-3					CH-2	CH-2	CH-2					
48				HXM-4					CH-3	CH-3	CH-3					
64	共通A	共通B	共通C	D-HK					CH-4	CH-4	CH-4					
80	OS	A-HK		HXM-5					CH-5	CH-5	CH-5					
96				HXM-6					CH-6	CH-6	CH-6					
112				HXM-7					CH-7	CH-7	CH-7					

Quiet Mode F_{2m+1}				SXT-1 SXT-2 HXM												
W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC CODE								CH-8	CH-8	CH-8					
16	PICAB	A-HK		HXM-2					CH-9	CH-9	CH-9					
32				HXM-3					CH-10	CH-10	CH-10					
48				HXM-4					CH-11	CH-11	CH-11					
64	共通A	共通B	共通C	D-HK					CH-12	CH-12	CH-12					
80	OS	A-HK		HXM-5					CH-13	CH-13	CH-13					
96				HXM-6					CH-14	CH-14	CH-14					
112				HXM-7					CH-15	CH-15	CH-15					

12-4 ピットリダクション処理

12 ビットのバイナリデータをプレフィックス 2 ビットとカウント 6 ビットの計 8 ビットに圧縮処理するものである。

圧縮方法は表-11a に示し、データ変換方法は表-11b に示す。

表-11a 圧縮方法

カウント	アサ - 出力								出力 - 7							
	C_0	B_2	B_3	B_4	B_5	B_6	B_7	B_8	B_9	B_{10}	B_{11}	B_{12}	B_{13}	B_{14}	B_{15}	
0	0	1	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
63	0	1	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
64	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
319	0	1	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
320	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1343	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
1344	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4095	1	1	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1

C_0 : キャリ - 出力

表-11b データ変換方法

プレフィックス B_0 B_1	元のデータの算出方法	カウント範囲	最大誤差
0 0	C	0 ~ 63	2.9 %
0 1	$C * 4 + 64$	64 ~ 319	1.8 %
1 0	$C * 16 + 320$	320 ~ 1343	1.4 %
1 1	$C * 64 + 1344$	1344 ~ 4095	1.4 %

C : 出力の B_2 ~ B_7 のカウント数

12-5 OS

ASTRO-A では PI-CM の OS をモニタできる。 Flare Mode では 8 秒に 1 回であり、表-3 (PI-CM 表) の $No = N$ として $F_{2N+1} W64$ で動作ブロック NoN の内容がわかる。 Quiet Mode では 32 秒に 1 回であり、 $F_{n+n} W80$ ($n = 1, 2$) である。 ただし、 Initial-Set CM (Heater OFF) により Initial Set した場合、この OS モニタと実際の機器の内容が一致しなくなるので注意が必要である。

表-12 観測データ処理の時間分解能

信号名	サンプル数 及び レーティング	Bit/Sample 及 び Reduction	FLARE MODE				QUIET MODE			
			時間分解能	比特間隔	Max. Count Per	備考	時間分解能	比特間隔	Max. Count Per	備考
SXT1,2-PC	2ビット 2ライン	12→8	3.9mS	3.9mS	200KC/S	4SF	125mS	125mS	32.8KC/S	前1.1ms
SXT1,2-PH	2ビット 16ライン	8					2S	2S	128KC/S	CAL
HXM-PC1	1ビット 1ライン	12→8	7.8mS	7.8mS	200KC/S	4SF	125mS	125mS	32.8KC/S	前1.1ms
HXM-PC2-7	1ビット 6ライン	"	125mS	125mS	32.8KC/S		1S	1S	4.1KC/S	
HXM-PH	1ビット 16ライン	8					2S	2S	128KC/S	CAL
SGR-PC1	1ビット	"					250mS		1024KC/S	
SGR-PC2	"	"					500mS		512KC/S	
SGR-PC3	"	"					"		"	
SGR-PH1	32レベル					4bit 128				
SGR-PH2	48レベル	"	2S	2S	128KC/S	1レベル 1bit	16S	16S	16KC/S	
SGR-PH3	48レベル					25KC/S				
S X A	2W/ Set	16	250mS		4 Sets of DATA	250mS			4 Sets of DATA	

§ 13. その他の

S X G - E に関連のある P I - C A B を表-13に、又 D p I D を表-14に示す。

表-13 共通A PI-CAB

FLARE MODE

$F_{4, 20, 36, 52}$, $F4W64 \times 1/8$ $F_{6, 22, 38, 54}$, $F6W64 \times 1/8$
 $W64_{(12, 28, 44, 60)}$ $W64_{(14, 30, 46, 62)}$

bit	名 称
0	START/SET
1	" 0 "
2	" 0 "
3	MD 0
4	" 1
5	" 2
6	" 3
7	" 4

名 称
OS 0
" 1
" 2
" 3
" 4
" 5
" 6
" 7

QUIET MODE

 $F_{2n}W16$ と $F_{2n+1}W16$ で bit 内の内容は FLARE MODE と同様

表 - 14 Dp - ID ビット内容

Bit	D P I D 1			D P I D 2			D P I D 3		
0	データ	1	RECORD	SGR	1	E	FLARE FLAG MODE	1	BOTH
	識別	0	REAL	MODE	0	C		1	FLM
1	FLARE	1	AUTO	SOX	1	E	FLARE FLAG MODE	0	HXM
	AUTO MANU	0	MANUAL	MODE	0	C		0	アキ (OFF)
2	FLARE	1	FLARE	PXM MODE	1	E	FLM CRD LEVEL	1	3
	QUIET	0	QUIET		1	(E)		1	2
3	HIGH	1	EXIST	SOX CAL	0	C ₂	FLM CRD LEVEL	0	1
	FLARE	0	NOTHING		0	C ₁		0	0
4	LOW	1	EXIST	SOX CAL	1	ENABLE	HXM CRD LEVEL	1	3
	FLARE	0	NOTHING		0	DIS- ABLE		1	2
5	FLARE	1	STOP	FLARE MAC CONT	1	ENABLE	FLARE MAC CONT	0	1
	MAC				0	DIS- ABLE		0	0
6	RBM (VETO)	1	ON	RB END LEVEL	1	HIGH	PXM CRD LEVEL	1	3
		0	OFF		0	LOW		1	2
7	C A L	1	ON	RB END FLM	1	ON	PXM CRD LEVEL	0	1
		0	OFF		0	OFF		0	0

Flare, Quiet 共通

D p - I D 1 F 1, 33 W 67

D p - I D 2 F 2 W 67

D p - I D 3 F 34 W 67

§ 14. おわりに

以上 ASTRO - A の SXT, HXM, SXA, SXG - E について解説したが、データ処理、データ伝送の細部に関しては Dp, HK, コマンドシステム等と密接な関連をもっている。これらの項も合せて参照されることを希望する。

又、衛星の姿勢決定、制御のためには GAS, HOS, SAS, AC 等も参照されたい。

太陽γ線観測装置(SGR)

SA班

東京大学宇宙線研究所

近藤一郎

立教大学理学部

奥平清昭

平島洋

吉森正人

明星電気(株)

1. 観測の目的

太陽フレア時には粒子の加速がおこり、加速粒子と表面物質及び磁場との相互作用の結果、電波からγ線に至る広範な波長域の電磁波が強く放出されることが知られている。これらの電磁波の観測は粒子の加速機構、さらにはフレアの発生機構を解明する上で重要な鍵となるが、電波及びX線の発生は電子成分の加速に起因しており、それらの観測に関してはこれまでに多数のデータがあり、詳細な議論がなされている。一方、ラインγ線の発生は原子核成分の加速に起因しており、その発生強度も電波及びX線に比較して小さいために観測がむずかしく、データもきわめて少数例に限られている。このためにγ線の精密観測が強く望まれている。

本観測では、γ線検出器として CsI(Tl) - Plastic Scintillator の Phoswich 型を用いて太陽フレア時に発生する 200 - 8000 keV の γ 線を観測し、所期の目的を達成しようとするものである。

観測の対象となる主なラインγ線としては、陽電子消滅で放出される 511 keV ライン、重水素核生成時に放出される 2231 keV ライン及び重核の励起核から放出される核γ線、 $^{12}\text{C}^*$ (4438 keV)、 $^{14}\text{N}^*$ (1632, 2312 keV)、 $^{16}\text{O}^*$ (6129, 6912 keV) 及び $^{20}\text{Ne}^*$ (1634 keV) などのラインであり、フレア時にこれらのラインγ線の強度及び時間変動を高精度で観測する。さらに高エネルギー電子の制動輻射によって発生する連続γ線も観測し、硬X線のデータと比較、検討しフレア現象の解明を行う。

また、上述の太陽フレア以外の時期には、証の天体现象といわれている宇宙γ線バーストのモニターカウンターとしてバーストをとらえ、その起源についても調べる。

2. γ 線検出器

太陽フレアにともなって発生する 200 - 8000 keV の γ 線を観測するために第 1 図に示すような CsI(Tl) - Plastic Scintillator の Phoswich 型検出器を用いる。 Phoswich 型 Scintillation 検出器は二種類の Scintillator からなる検出器を一本の光電子増倍管で集光し、二種類の Scintillator の螢光減衰時間の差を電気的に識別することにより、入射放射線が γ 線であるかまたは荷電粒子であるかを区別しようとするものであり、荷電粒子の background が大きい中で強度の小さい γ 線を観測する場合には有効な検出方法となる。第 1 表に CsI(Tl) と Plastic Scintillator の諸特性を示す。

特性 シンチレーター	減衰時間 (nS)	螢光 * 変換効率	figure of merit	螢光量 最大値 ○ 波長 (A)	密度 ($g \cdot cm^{-3}$)	屈折率
CsI(Tl)	1100	55	0.05	4200 ~5700	4.51	1.79
Plastic Scintillator NE102	3	65	22	4250	1.03	1.58

* アントラセンを 100 とした相対値

第 1 表 各種シンチレーターの特性

この検出器に γ 線が入射した場合には、Plastic Scintillator を透過して CsI(Tl) 内でその全エネルギーを失なう場合が多いために光電子増倍管の出力信号の中で立上り時間の長い CsI(Tl) の螢光成分が大きくなる。一方、荷電粒子が入射した場合には、Plastic Scintillator 中でも大きなエネルギーを失なうために、立上り時間の短い Plastic Scintillator の螢光成分が大きくなってくる。このようにして出力信号中に立上り時間の短い成分の有無により、入射放射線が荷電粒子であるかまたは γ 線であるかを区別することが可能になる。

なお、この γ 線検出器の軸方向は衛星のスピン軸に平行であり、太陽方向を向いているが、太陽 γ 線に対する S/N 比の向上をはかるためには視野を制限するコリメー

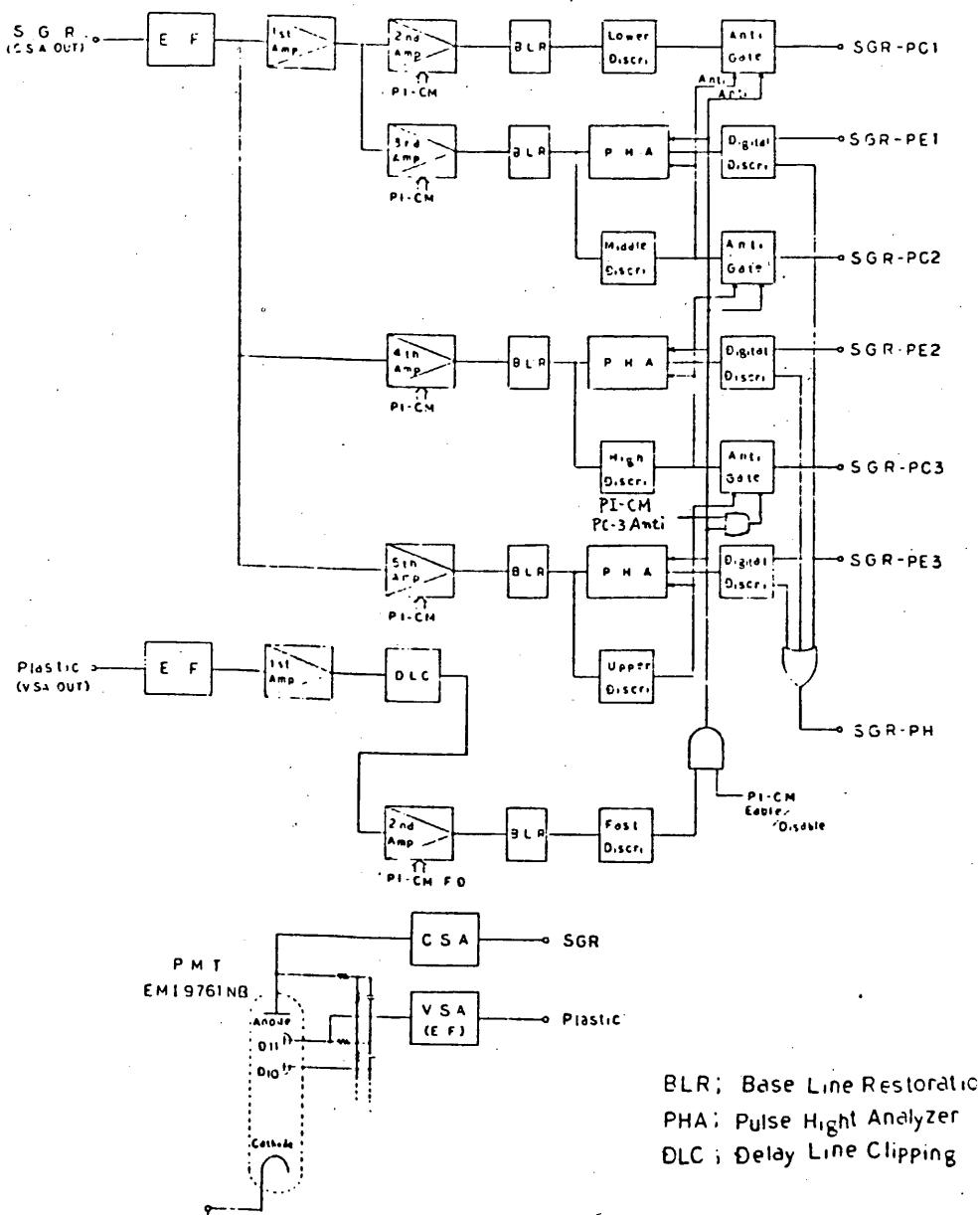
タ-をつけることが望ましい。 しかしながら透過力の大きいγ線をシールドするためには、相当大きなコリメーターが必要となるため、本観測では取りつけない。 したがってγ線検出器は方向性をもっていない。

このγ線検出器が検出できる太陽ラインγ線強度の下限値を推定すると 10^{-2} photons $\text{cm}^{-2} \text{s}^{-1}$ 程度となり、予想されるラインγ線強度と比較すると SGR は重要度 2 以上の大きな太陽フレアの時に発生するラインγ線を観測することができると考えられる。

3. エレクトロニクス システム

CsI(Tl) - Plastic Scintillator の Phoswich 型 Scintillator 中でつくられる螢光は、光電子増倍管 EMI 9761NB により電気的信号に変換されるが、CsI(Tl)からの信号(γ線信号)は、アノードから charge sensitive preamp. を通して取り出され、Slow amp.、linear gate 及び可変 amp. を通して PHA でパルス波高分析される。 一方、Plastic Scintillator からの信号(荷電粒子信号)は EMI 9761NB の第 11 段ダイノードから voltage sensitive preamp. を通して取り出され、fast amp. を通した後、high level discriminator で荷電粒子を判断し除外される。

パルス処理系のブロック・ダイアグラムを第 2 図に示す。



第2圖 S G R Block Diagram

観測される γ 線のエネルギー範囲は、初期設定において 210 - 6480 keV で、この範囲を 128 チャネルの PHA で測定するが、観測上 128 チャネルを PH - 1 (240 - 720 keV)、PH - 2 (720 - 2640 keV) 及び PH - 3 (2640 - 6480 keV) の三つに分割し、それぞれを 32、48 及び 48 チャネルで波高分析する。また観測されるエネルギー範囲は PI コマンドにより四段階に変えられる。エネルギー範囲及び 1 チャネル当りのエネルギー幅を第 2 表に示す。

PH - 1 (32 チャネル)	PH - 2 (48 チャネル)	PH - 3 (48 チャネル)
300 - 900 keV (18.8 keV/CH)	900 - 3300 keV (50 keV/CH)	3300 - 8100 keV (100 keV/CH)
270 - 810 keV (16.9 keV/CH)	810 - 2970 keV (45 keV/CH)	2970 - 7290 keV (90 keV/CH)
240 - 720 keV (15 keV/CH)	720 - 2640 keV (40 keV/CH)	2640 - 6480 keV (80 keV/CH)
210 - 630 keV (13.1 keV/CH)	630 - 2310 keV (35 keV/CH)	2310 - 5670 keV (70 keV/CH)

* 初期設定

第 2 表 PH MODE におけるエネルギー分割

このように γ 線のエネルギースペクトルを測定するモードを PH MODE といい。太陽フレア時 (FLARE MODE) ではライン γ 線の強度を求める必要から PH MODE で観測が行われる。またこのモードにおける時間分解能は 2 秒である。

一方、太陽フレア時以外の QUIET MODE では、宇宙 γ 線バーストをモニターするため、上述の PH MODE 以外に、PH - 1, 2, 3 の三つのエネルギー範囲の γ 線カウント数を測定する PC MODE にも切り替えることができるようになっている。PC MODE は時間分解能 0.25 秒で、バーストの速い時間変化の測定に適している。

4. FLARE MODE と QUIET MODE

前述したように SGR には二種類の動作モードをもっている。 FLARE MODE では PH MODE に限られ、 γ 線のエネルギーに関するデータ SGR-E が DP へ送られる。一方、 QUIET MODE では PH、 PC いずれのモードも可能で PI コマンドにより切り替えられる。 PC MODE では γ 線のカウント数に関するデータ SGR-C が DP へ送られる。 SGR のモードは D-IIK(W 67) の DPID 2 (F2) に示される。

(i) SGR-E

このモードでは SGR は 128 チャネルの γ 線スペクトロメータとして動作する。 γ 線を検出するたびに、そのエネルギー情報を信号にして DP へ送る。 DP では割込み処理によってエネルギー信号に対応して 0 から 127 チャネルのいずれかに入れられる。 計数は、 0 チャネルから 127 チャネルまでを逐次読み出すと同時にリセットし、再び集積を開始する。 1 フレームの間に 8 チャネル分読み出すので 128 チャネル読み出すために 16 フレームかかり、時間にして FLARE MODE では 2 秒、 QUIET MODE で 16 秒かかる。 したがって各チャネルの読み出し間隔及び集積時間も FLARE MODE で 2 秒、 QUIET MODE で 16 秒である。

(ii) SGR-C

このモードでは 3 チャネルの分解時間の短い γ 線検出器として動作するので、太陽活動が静穏な期間、宇宙 γ 線バーストの観測に用いる。 PH-1, 2, 3 のエネルギー範囲に対応した γ 線のカウント数 PC-1, 2, 3 を DP 内のカウンターに集積し、そのカウント数を 1 フレームの間に PC-1 は 4 回、 PC-2, 3 はそれぞれ 2 回読み出す。 したがって分解時間は PC-1 では 0.25 秒、 PC-2, 3 ではそれぞれ 0.5 秒となる。 なお、リセットは行われない。

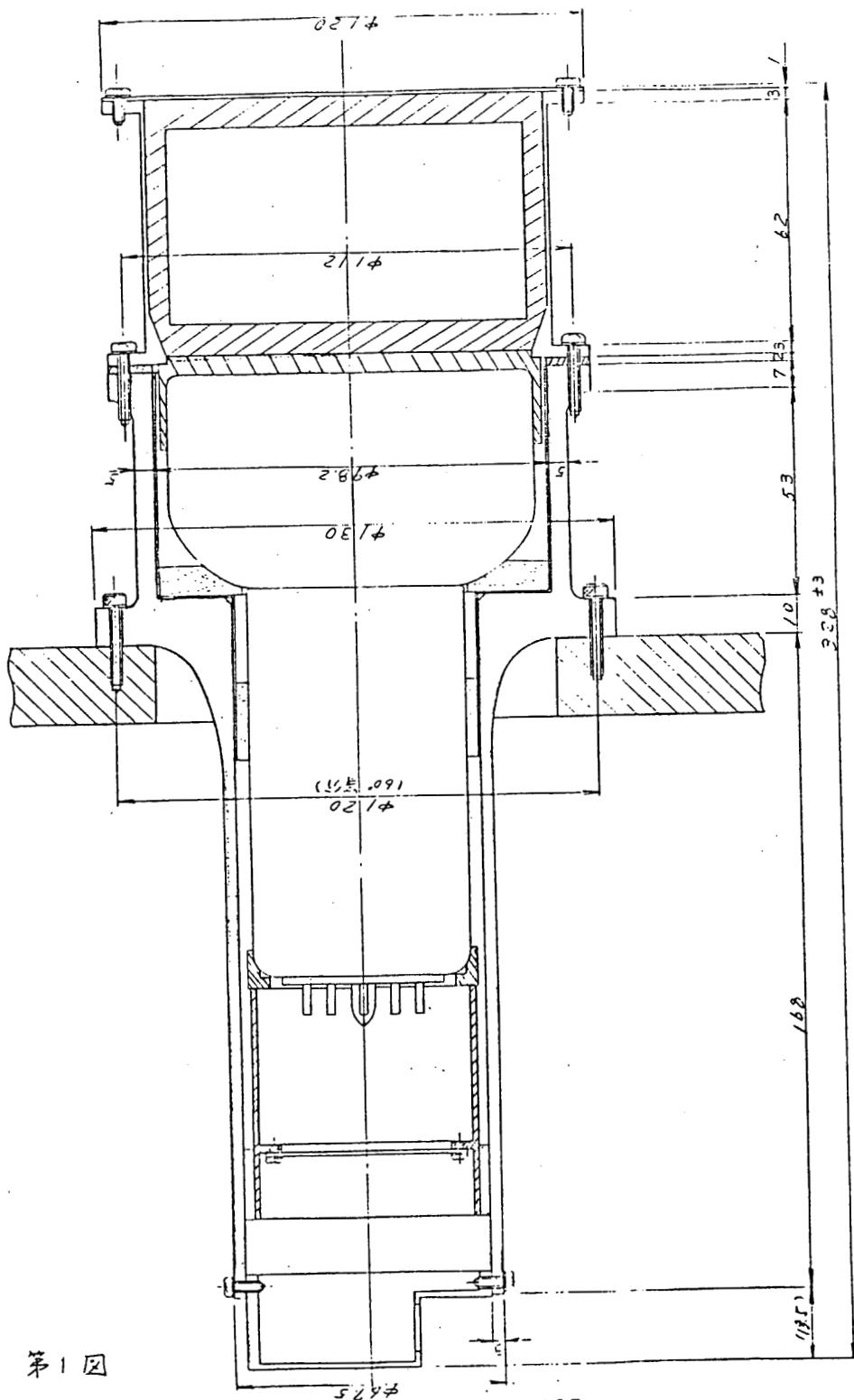
5. その他の項目

- データフォーマット
- HK (D-HK, A-HK)
- コマンド (Real Time CM, PI-CM)

に関しては、SXT, HXM の項を参照されたい。

6. おわりに

以上、ASTRO-AのSGRについて解説したが、データ処理、データ伝送の細部に関しては、DP、コマンドシステム等と密接な関連をもっている。これらの項も合せて参照されることを希望する。



軟X線輝線スペクトルの観測(SOX)

SA班

東大天文台 田中捷雄 西 恵三 守山史生

宮崎英昭 熊谷収可

明星電気(株)

理学電機(株)

§ 1. 観測の目的

過去に於ける太陽観測衛星によりフレアの時に生成される高温プラズマの性質はかなりわかってきた。しかし基本的な加熱機構即ち磁場(電流)のエネルギーが熱エネルギーに変換される過程を明らかにするには未だ情報が不足している。加熱機構に関して現在2つの仮説(非熱的電子の熱化及びプラズマ乱流による直接加熱)が提起されており、これに決着をつけるためには急激に加熱されつつある非平衡高温プラズマのかなり詳しい分光診断を平均的な加熱時間(数分)よりずっと短い時間分解能で行う必要がある。

SOXでは、ラップ反射法を用いて加熱過程にある高温プラズマから放射される高階電離イオンの輝線スペクトル、及び線プロファイルを高い時間分解能で観測することを目的とする。具体的なテーマとしては次の項目が上げられる。

- (1) 加熱の初期に放射されるであろう低電離イオン($Fe^{+16} \sim Fe^{+20}$)からの K_{α} 線の強度、時間変化より非熱的電子生成と熱的プラズマ生成の時間的、量的因果関係を調べる。
- (2) 電子温度(同一イオンの出す2輝線の強度比又は連続スペクトルから求める)とイオン温度(輝線ドップラー幅より求める)の大小関係による加熱機構の診断。
- (3) 非平衡加熱(冷却)プラズマの各種分光診断(電離温度、密度、プラズマ運動等)
- (4) 連続スペクトルの偏光測定(電子ビームとの衝突によりX線が放射される場合)

フレア初期の加熱は硬X線バーストとほぼ同時に進行し、数分で極大温度に到達することが知られているが、軟X線フラックスはこの後に増大し続け、更に数分~15分たって極大に達した後ゆっくり(数10分~10時間)減少する。この2つの極大のそれは、初期加熱の後熱流により大質量の低温領域が2次加熱されるためという仮説がある。この仮説の検証及び冷却過程の解明のため極大到達後の診断が重要となる。このためSOXとFLMにおいては Flare mode 直後の Quiet mode 中の観測は重要な情報を提供する。

SOX の分光方法は、衛星のスピンを利用するため従来同時には得られなかつた高い時間分解能と高い波長分解能を重ね備えており、又分光と同時に偏光も測定できる利点を持つ。 同時期に存在するであろう SMM と比べて波長、時間分解能に於いては同程度の又感度に於いては数倍の性能を有する。

§ 2. 装置の概要

SOX はブラック結晶から成る光学系、NaI(Tl)シンチレーションカウンタの検出器系及び信号処理回路系と高圧電源から成る。 光学系と検出器系は分光器を形成し、2つの分光器に対し2つの独立した信号処理系が付いている。(SOX-1, -2) 2つの検出器系は共通の高圧電源に接続されている。 分光器は第1図に示され、信号処理系、高圧電源を内蔵する。 分光器中の基準面Aは衛星のスピン軸方向に精度よく取り付けられている。 スピンを利用して分光を行うため、スピン軸は太陽方向と微小角オフセットされる必要があり、又設定スピン軸と真のスピン軸の間の誤差はできるだけ小さくされる必要がある(約6分以内、§3参照)。 又、スピン軸の安定性も問題になり、振幅はオフセット角の1割以内に収められるのが望ましい。

太陽X線は2つの衛星窓(50×50mm及び57×57mm)から入射し、22cm長の衛星上部通路を通過した後、

結晶によりブラック反射を受けて固定検出器に入る。

視野はSOX-1, 2について夫々 $3^{\circ}10'$, $2^{\circ}50'$ でスピン軸とフレアの成す角がこれ以上になるとけられが出る。

§ 3. 光学系(ブラック結晶)

SOX の分光方法の概要は第2図に示す。 又、使用する2つの結晶の特性等は表1にまとめる。 一般にブラックの干渉条件を満たす波長(λ)は結晶へのX線入射角を θ として

$$\lambda = 2d \sin \theta$$

で表わされるが(2dは結晶の格子定数)第2図に示す分光方法ではブラック角 θ は結晶とスピン軸のなす角 α 、スピン軸のオフセット角 δ 、スピン角 φ により

$$\sin \theta = \sin \alpha \cos \delta + \cos \alpha \sin \delta \cos \varphi$$

で表わされる。 表1の2つの結晶については(δ を微小角として)

$$\text{SiO}_2 : \lambda = 1.856 + 0.0167 \cdot \delta^{(6)} \cos \varphi \quad (\text{オングストローム})$$

$$\text{SiO}_2 : \lambda = 1.860 + 0.0111 \cdot \delta^{(6)} \cos \varphi \quad (\text{オングストローム})$$

となる。分光波長はブラック角で $\alpha - \delta$ 从 0 到 $\alpha + \delta$ の範囲である。色々なオフセット角 δ に対する分光波長範囲を表 2 に示す。全波長域のスキャンに要する時間はスピン半周期分 (6 秒) であるが、波長によって時間分解能は 6 秒から 12 秒に及ぶ。カウント数は 15.6 mS 毎にサンプルされるので、この時間内のスピン角の変化 $\Delta\varphi = 0.46^\circ$ に相当する $\Delta\lambda (= 2d \sin \delta \cos \alpha \sin \varphi \cdot \Delta\varphi)$ の分解能のスペクトルが得られる。この $\Delta\lambda$ (スキャンステップ) はスピン角 δ によって変化するが、結晶固有の分解能 (ロッキングカーブ半値幅) の前後の値をとる (表 1)。

表 1 に示されるように SOX-1 は広波長域を比較的低分散で分光し、 1.94\AA^0 付近の $\text{K}\alpha$ 線から 1.78\AA^0 の $\text{Fe XXV I Ly}\alpha$ 線までカバーし、SOX-2 は $1.85 - 1.87\text{\AA}^0$ の狭波長域を高分散 (0.0002\AA) で分光して輝線プロファイル、電子温度等を測定する。夫々の結晶で分光される主な輝線のリストは表 3 に示される。

SiO_2 系が $1.78 - 1.94\text{\AA}^0$ をカバーするためには設定スピン軸の精度が問題になる。スピン軸の誤差の許容度はオフセット角と共に増大し、 $\delta = 0.75^\circ$ では 2.1 分、 $\delta = 1.2^\circ$ では 29 分である。必要な波長領域をカバーするにはオフセット角が大きめの方がよいが、あまり大きくなると波長分散が悪くなるので、SOX としては $\delta = 1^\circ \sim 2^\circ$ が望ましい。

輝線の全カウント数 N は $N = \frac{I A R \eta}{\omega}$ で与えられ (I は地球軌道での X 線強度、 A : 有効面積、 η : 全効率、 R : 積分反射能、 ω : ブラック等価角速度 ~ 0.007) 分光器の sensitivity は $\frac{A \eta R}{\omega}$ で決定される。検出器のノイズを含めたバックグラウンドは 15.6 mS 当り 1 カウント以下であるので検出しうる最小強度は $20 \text{ ph cm}^{-2} \text{ s}^{-1}$ (SOX-1) $55 \text{ ph cm}^{-2} \text{ s}^{-1}$ (SOX-2) である。これは Fe XXV の共鳴線 (1.855\AA) についての emission measure ($\text{Ne}^2 \text{V}$) に換算すると夫々 $10^{45.5}$ 、 $10^{45.9}$ に相当し、かなり小さなサブフレアまで観測可能となる。

§ 4. 検出器 (シンチレーションカウンタ)

ブラック分光では検出器のエネルギー分解能はあまり問題にならないので、ダイナミックレンジの大きなシンチレーションカウンタを使用している。(フレア軟 X 線の強度範囲は 6 衍に及ぶ)。検出器は Be 窓 ($150 \mu\text{m}$ 厚) へきかい面で切断された $\text{NaI}(\text{TI})$ 結晶、PMT (EMI 9750NB) からなり、前面に $\text{Cd} 22 \text{ KeV}$ の校正線源をとりつけてある。PMT の有効径は 5 cm であるが、光学系前面のコリメータにより絞ってあるため、実際の入射光は SOX-1 で $26 \times 26 \text{ mm}$ 、SOX-2 で $30 \times 30 \text{ mm}$ である。これはブラック反射角度がスピンと共に変動し PMT の座なる場

所に入射するための対策である。検出器のエネルギー分解能は 5.9 KeV で約 50 % であり、 $-30^\circ \sim +50^\circ$ C においてノイズスペクトルと信号スペクトルの十分な分離がなされている。高圧は約 1100 V で使用し PMT のブリーダー抵抗は 230 M Ω 、ブリーダー電流は 4.8 μ A である。このブリーダー電流は最大アノード電流 0.5 μ A (3×10^5 CPS のカウントに相当) の約 10 倍にとってある。なお、ブリーダー抵抗値を十分大きくとつてあるので放射線帯において高圧を下げる必要はないと考えられる。

§ 5 観測モード

SOX のデータ処理にはカウントモード (SOX-C) とエネルギーモード (SOX-E) の 2 つがある。カウントモードでは 2 つのディスクリレベルの範囲内の波高のパルスのカウント数を 15.6 mS 毎に集積するもので、通常フレアの X 線スペクトルの分光はこのモードで行う。なお、Flare mode のときには連続的にデータ処理を行う (4 SF 遅れのデータ) のに対し Quiet mode のときには 8 秒間データを連続的にとり、それに続く 56 秒間はデータ取得を休む。エネルギーモードはパルス波高を 16 チャネルに分けて各チャネルに入るカウントを集積するもので (Flare mode では 250 mS 間の集積、Quiet mode では 2 S 間の集積)、通常 Cd の線源による校正に用いる。DP 内でのカウントモードからエネルギーモードへの切換と同時に SOX 内のパルス処理系で高ゲイン ($\times 1$) から低ゲイン ($\times \frac{1}{3}$) への切換が自動的に行われるようになっており、このゲインの切換で Cd 線源のエネルギーが鉄輝線のエネルギー領域へ入るようになる。一方、後に述べるよう PI コマンドでゲインの切換を禁止することができるので高ゲインのまゝエネルギーモード、又低ゲインでカウントモードにすることも可能である。4 つの観測モードでの測定対象を表 1 にまとめる。

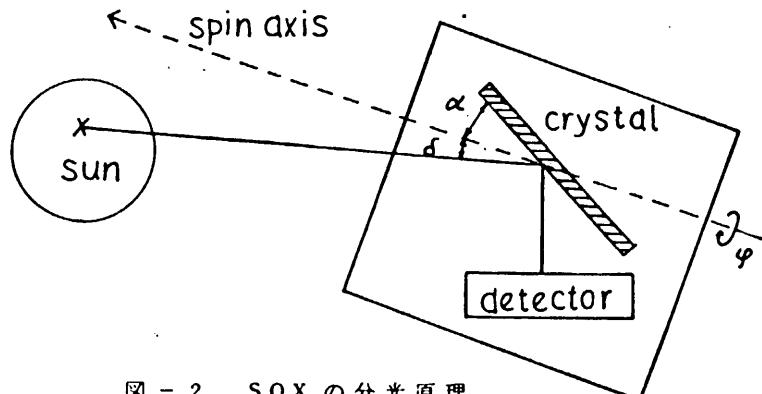


図 - 2 SOX の分光原理

表1 分光器諸特性

	SOX-1	SOX-2
crystal 2d	SiO_2 (1011) 6.69A	SiO_2 (1340) 2.36A
integrated reflectivity	79×10^{-6} rad	23×10^{-6} rad
rocking curve FWHM	22"	6"
angle (χ) fixed to the satellite	16.111°	52.01°
crystal size	44 x 133mm	40 x 53mm
effective area (A)	6.4cm^2	8.2cm^2
sensitivity $\text{ARc}^{\frac{1}{2}}/\omega$	$4.9 \times 10^{-2} \text{cm}^2\text{s}^{-1}$	$1.8 \times 10^{-2} \text{cm}^2\text{s}^{-1}$
wavelength range	1.72-1.99A	1.83-1.89A
scan step	min 0.00010	max 0.00023A
spectral resolution	0.00068A	0.000042A

表2 スピン軸オフセット角(θ)と分光波長範囲の関係

オフセット角(θ)	SOX - 1	SOX - 2
0.75°	1.772 - 1.940 A	1.843 - 1.878 A
1.0°	1.744 - 1.968 A	1.837 - 1.884 A
1.2°	1.721 - 1.991 A	1.832 - 1.888 A
1.7°	1.665 - 2.046 A	1.819 - 1.900 A
2.5°	1.574 - 2.135 A	1.800 - 1.918 A

表3 主要鉄輝線リスト

波長		SOX-1
1.938~1.930Å	$K\alpha$ $Fe^{+7} \sim Fe^{+15}$	
1.928~1.897Å	$K\alpha$ $Fe^{+16} \sim Fe^{+20}$	SOX-2
1.886	$K\alpha$ $Fe^{+21}(B)$	
1.875	$Fe^{+22} 1S2S^2 2P \rightarrow 1S^2 2S^2$	
1.865	$Fe^{+23} 1S2S2P \rightarrow 1S^2 2S$	
1.855	$Fe^{+24} 1S2P \rightarrow 1S^2$	
1.8895~1.8618Å(16本)	Fe^{+23} (inner shell excitation)	
1.8743~1.8604Å(6本)	Fe^{+24} (dielectronic recombination)	
1.8500	$Fe^{+24} 1P^0 \rightarrow 1S$	
1.8551	$Fe^{+24} 3P^0 \rightarrow 1S$	
1.8677	$Fe^{+24} 3S \rightarrow 1S$	
1.792	$Fe^{+24} 1P_1^0 \rightarrow 1P^0$	
1.787	$Fe^{+24} 3P^0 \rightarrow 3S$	
1.784	$Fe^{+24} 1S \rightarrow 1P^0$	
1.79	$Fe^{+25} 2P \rightarrow 1S$	

表4 モード別観測対象

カウントモード (SOX-C)	高ゲイン	フレア: 鉄輝線(1.78~1.94Å)のブラック分光—通常モード 非フレア: バックグラウンドのカウント数
	低ゲイン	フレア: 0.59~0.65Å(3次)連続スペクトルのブラック分光 非フレア: Cdソースのカウント数
エネルギーモード (SOX-E)	高ゲイン	フレア: ブラック分光された鉄輝線の波高分布 非フレア: バックグラウンドの波高分布
	低ゲイン	フレア: Cdソース+フレア 0.6Å連続スペクトルの波高分布 非フレア: Cdソースの波高分布(較正用)—通常モード

§ 6. 処理系ブロックダイヤグラム

SOX は、合計 2 ケの検出器に対し 2 ケの信号処理系が用意されている。これら の回路は基本的には全く同等で、各々の X 線のカウント数（検出信号： PC ）と、そ のパルスの高さ（エネルギー： PH ）が測定できる。

SOX 処理系のブロック図を図 - 3 に示す。

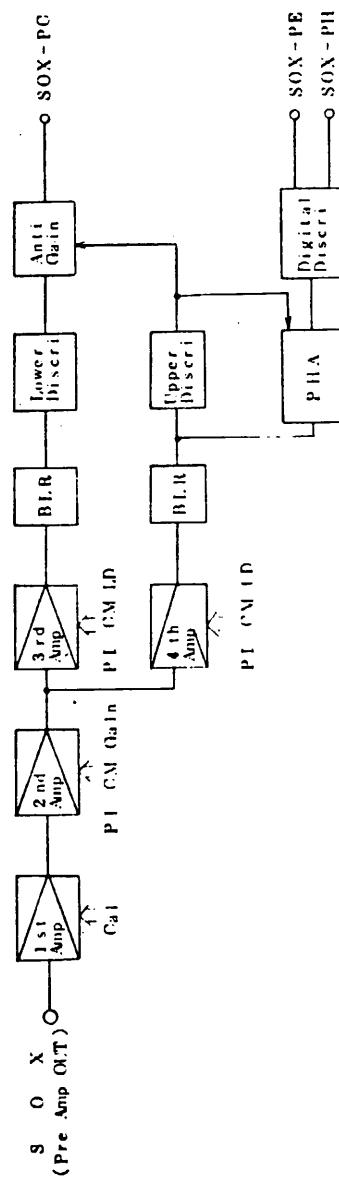


図 - 3 SOX 処理系ブロック図

§ 7 通常コマンド (CM) 及び PI コマンド (PI - CM)

1) 表 - 5 IC, CM 項目表を示す。 SOX - HV ON は 2 重操作コマンド となっている。又 HV - ALL OFF, PI - ALL OFF 及び CAL ON は SOX 単体だけではなく、他の機器にも一齊に送信される。

表 - 5 CM 項 目

CM 項 目	AD	EX	X	Y	CONTROL 内容	備 考
SOX ON	15	12			SOX ON, SOX HV Enable	
SOX - HV ON	9 10	3 4	15	13	SOX HV ON	ダブル CM *
HV ALL OFF	13	15			SOX HV OFF	SOX では直接受けない
PI ALL OFF	13	14			SOX OFF, SOX HV OFF	"
CAL ON	13	8			CAL ON	"

* AD 9 - EX3 及び AD 10 - EX4 は CM - B ON

2) PI - CM は表 - 6 に示すように SOX について 2 つの機器指定をもっており、 Discr i Level, Gain, 高圧電源電圧, Cal 等の切換え、コントロール等ができる。

表 - 6 PI - CM 項 目 表 (○印は Initial)

ブロック名	機器指定	Lower Discr i		Upper Discr i		Gain		H V	
		1 1	4. 5 KeV	1 1	13. 5KeV	1 1	-10(%)	1 1	V - H
SOX - 1	01111	1 0	4. 0 KeV	1 0	12. 0KeV	1 0	0(%)	1 0	
		0 1	3. 5 KeV	0 1	10. 5KeV	0 1	+10(%)	0 1	
		0 0	3. 0 KeV	0 0	9. 0KeV	0 0	+30(%)	0 0	V - L
		Lower Discr i		Upper Discr i		Gain		Cal	
SOX - 2	01110	1 1	4. 5 KeV	1 1	13. 5KeV	1 1	-10(%)	1 ON	
		1 0	4. 0 KeV	1 0	12. 0KeV	1 0	0(%)		
		0 1	3. 5 KeV	0 1	10. 5KeV	0 1	+10(%)		
		0 0	3. 0 KeV	0 0	9. 0KeV	0 0	+30(%)	0 OFF	

§ 8. エネルギー範囲

観測エネルギー範囲は、Lower Discr i (LD) とUpper Discr i (UD) の間であり、その LD 及び UD は PI-CM (表-6) により独立に指定できる。又 PI-CM の Gain コントロールにより、-10%、0%、+10%、+30% と処理系の Gain が可変できる。又高圧電源電圧も PI-CM により 4 段階に可変でき、これにより検出器 (PMT) の Gain を変化させられる。さらに検出器及び処理系の較正用であるため、あらかじめ検出器に組込んである X 線源 (Cd^{109} 22 KeV) のカウントも加わるが、CAL を行うことにより、LD 及び UD を 3 倍にすることができる。これらの CM 及び PI-CM により広い範囲に渡って細かく観測エネルギー範囲を設定できる。

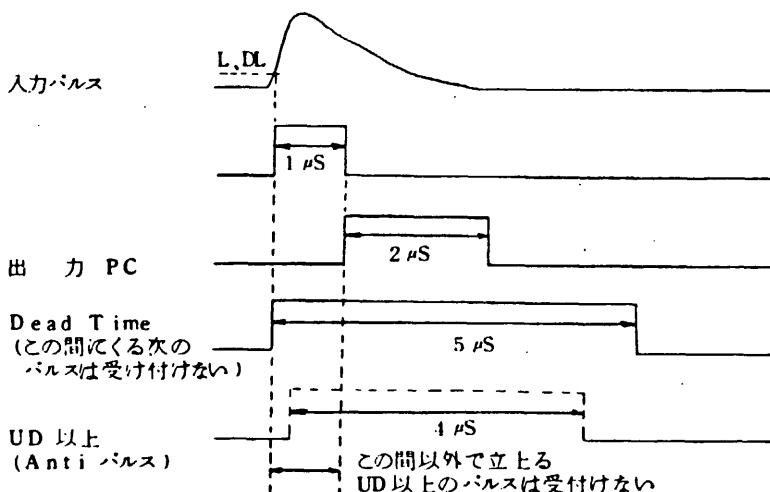
§ 9. データ処理

SOX-E でのデータ処理には、X 線 1 カウントに対し 1 つのパルスを DP に送る PC と、入射 X 線を 16 ch に波高分析して波高値に応じた 0 ~ 15 のパルス列を出力する PH とがある。SOX-E の出力としては PC、PH 共に常に DP へ送られている。

1) PC

後述するように TM 伝送容量は、Flare Mode では 4095 Counts/15.6 ms (Max. Counting Rate 262 K Counts/sec) であるが、SOX-E → DPE 間のインターフェイス条件 (PC パルス幅 2 μ Sec Min.、デューティサイクル 50% 以下) により PC 処理時間 (Dead Time) 5 μ s/Count となり、Max. Counting Rate 200 K Counts/Sec となる。処理タイミングを図-4 に示す。

図-4 PC 処理系タイミングチャート



2) PH

LD より UD までのパルスについて、入力パルスをピークホールドし、PA クロックと同期をとり、定電流放電し 0 クロスするまでの間 PA クロックを出力する。さらに 3 KeV ~ 13.5 KeV の間を TM の 16 ch に出力するため 1 Pulse 分カットし、これを PH 出力として DP へ送る。

データ処理時間 (Dead Time) は $100 \mu\text{s}/\text{Count}$ である。但し、UD 以上のパルスについては $5 \mu\text{s}/\text{Sec}$ となる。これら PH の処理タイミング図を図-5 に示す。又、TM 伝送チャネルとエネルギー範囲は図-6 に示す。

図-5 PH タイミング図

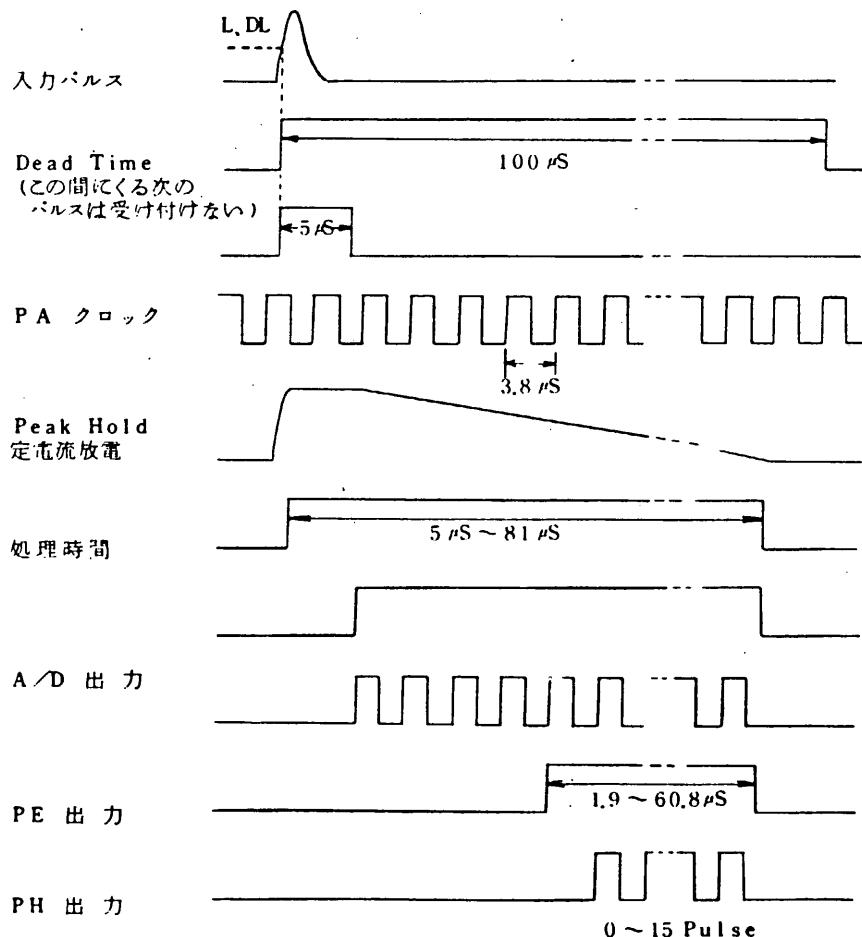
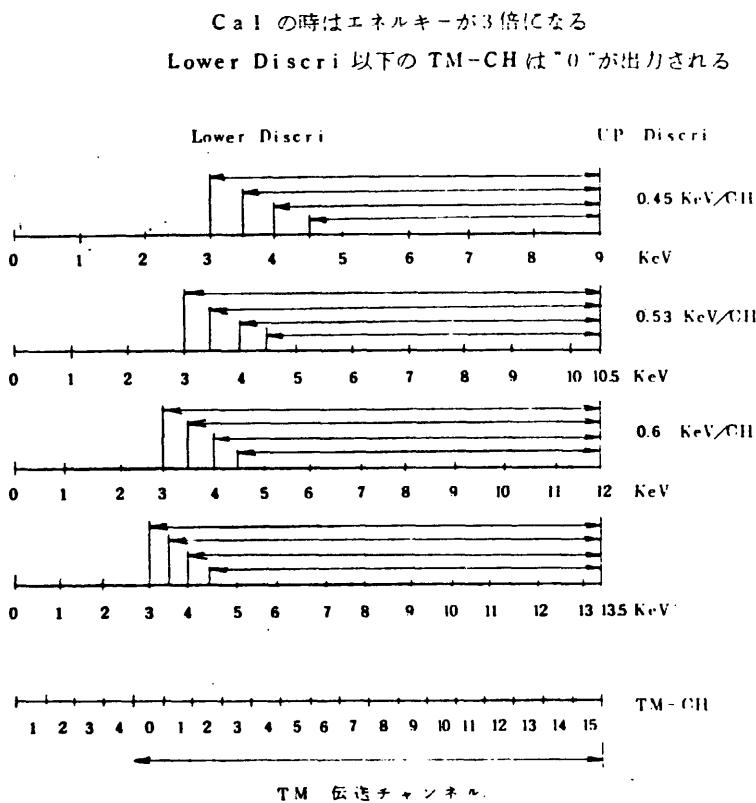


図-6 SOX PH-CH の PI-CM による変化



§ 10. CAL

検出器及び処理系の較正をするため、検出器にはあらかじめ X 線源 (Cd^{109} 22 KeV) が組み込まれている。通常の観測 Mode では 22 KeV は VD 以上になっているが CAL になると処理系の Amp Gain が $1/3$ となり 22 KeV が TM 伝送 ch 中に現われる。

又、PC Mode 中でも CAL になると自動的に PH Mode となる。

CAL は Quiet Mode 時のみに行い Flare Mode 時には行わない。

また、Flare Mode 時には CAL コマンドがあっても受け付けない。CAL には次の4つの種類がある。

- A. Real Time CM による CAL
- B. Delay CM による CAL
- C. Flare 終了後の AUTO CAL
- D. 黎から夜になった時の AUTO CAL

これらの CAL は SOX 単独ではなく他の機器と同時に行われる。又 CAL 持続時間はいずれの CAL においても同一であり、128 Sec である。

又 SOX には、DP PI-CM に SOX CAL Enable/Disable があり、Disable にしておけばこれら全ての CAL を受けつけない。

SOX の PI-CM にある CAL ON/OFF は処理系の Amp Gain を 1/3 にするだけで他の変化はない。従ってこの PI-CM でキャリブレーションを行う場合は DP PI-CM により SOX をエネルギー Mode にする必要がある。この PI-CM による CAL の持続時間は次の PI-CM により CAL OFF するまでの間であり自由に選べる。

CAL は DP によりコントロールされているので 詳しくは DP の項を参照されたい。

§ 11. HK

衛星内センサー等の機能をチェックするために HK には次の様な信号が伝送されている。SOX に関するものには表-7 に示す様に Analog HK と Digital HK とがある。表中 SOX-HV は高圧電源の電圧をモニターするもので、1500Vを Full Scale 5V で表示する。TL-33 は SOX の結晶温度を測定する。又 Digital HK の SOX-GAIN は CAL 状態になった時の ID である。

表-7 H K

i) Analog HK

名 称	F	W(F)	W(Q)
SOX-HV	7.39	7	17
SOX TL-33	24.56	71	81

ii) Digital HK

FLARE, QUIET 共通

F56, W67

bit	名 称	"1"	"0"
0	SOX ON/OFF	ON	OFF
1	SOX-HV ON/OFF	ON	OFF
2	SOX-GAIN H/L	H	L

§ 12. データ伝送

データ伝送モードには、Data Recoderを使用した Rec Mode と、内の浦上空を衛星が通過する間受信される Real Mode がある。これらによる伝送フォーマットは、データ識別 ID により分離される以外は同一データである。

又、上記 2 Mode には、比較的太陽の静かな時の観測 Mode である Quiet Mode (ビットレート 1024 Bits/Sec) と太陽の Flare を観測する Flare Mode (ビットレート 8192 Bits/Sec) とがある。これらの Mode は通常、Quiet Mode で運用され、太陽の Flare 時に FLM、HXM、PXMなどのカウント数により Flare を自動判定し Flare Mode に移り、1024 Sec 間 Flare Mode で観測する Flare Auto Mode により自動的に切換える。又 Real Time CM あるいは Delay CM によって Manual に切換えることもできる。

SOX に関しては Flare Mode と Quiet Mode とはビットレートが異なるのみでデータフォーマットは同一である。

DP の PI-CM, SOX Mode E/C により Energy Mode あるいは Count Mode に選択できる。各 Mode での時間分解能を表-10 に示す。

1) Count Mode

Flare Count Mode は 15.6 mS 毎にリセットされる Flare 用 12 ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションしてメモリに蓄えておき 4 SF (32 Sec) 後に出力する。またこのデータは Quiet Mode においても事前のため込み処理としてメモリに蓄えられるが Quiet Mode 中は出力されないので 4 SF 経過すると常に新しいデータと書き替えられる。

Quiet Count Mode は Flare データと同一のデータを Quiet データとして 64 秒間に 8 秒間だけ Flare レートのままでメモリに蓄えておき、そのデータを書き込みの 1/8 のレートである Quiet レートにより読み出して 64 秒の間に output する。

表-8 SOX PC Mode の伝送フォーマット

Flare Mode (IF = 125mS), Quiet Mode (IF = 1 S)

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC	CODE													SOX-1	SOX-2
16															"	"
32															"	"
48															"	"
64	共通A	共通B	共通C												"	"
80															"	"
96															"	"
112															"	"

2) Energy Mode

SOX-Eより出力された PHデータにより エネルギーレベルを識別した後、メモリをカウンタとして使用することにより各エネルギー毎の入カイイベントバスを一定時間 (Flare Mode では 250 mS, Quiet Mode では 2 S) カウントし エネルギーレベル毎のカウント数を 2 Frame で 1 セット (16 ch 分) 出力する。

このフォーマットを表-9に示す。

表-9 PH データフォーマット

FLARE Mode (PH) F2・n

SOX-1/SOX-2

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC	CODE												CH0	CH10	
16														CH1	CH11	
32														CH2	CH21	
48														CH3	CH31	
64	共用A	共用B	共用C											CH4	CH41	
80														CH5	CH51	
96														CH6	CH61	
112														CH7	CH71	

FLARE Mode (PH) F2・n+1

SOX-1/SOX-2

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	SYNC	CODE												CH8	CH8	
16														CH9	CH9	
32														CH10	CH10	
48														CH11	CH11	
64	共用A	共用B	共用C											CH12	CH12	
80														CH13	CH13	
96														CH14	CH14	
112														CH15	CH15	

○ QUIET Mode (PH) も同様である。

○ PH DATA は表の様に 2 Frame で 1 DATA となる。

表-10 DATA 処理の時間分解能

信号名称	センサー数 エネルギー	Bit/Sample および Reduction	FLARE Mode			QUIET Mode		
			時間分解能	リセット間隔	備考	時間分解能	リセット間隔	備考
SOX PC	2 センサ 2 ライン	12 → 8 ビット	15.6 mS	15.6 mS	4 SF ずれの DATA	15.6 mS	15.6 mS	前記め有 8 S限、56 S/f
SOX PH	2 センサ 16 レベル	8 ビット	250 mS	250 mS		2 S	2 S	

§ 13. その他の

SOX に関するある PI-CAB を表-11に、又 DP-ID を表-12に示す。

表-11 共通系A PI-CAB

FLARE MODE F(4, 20, 36, 52 F4W64×1/8 F(6, 22, 38, 54 F6W64×1/8
 12, 28, 44, 60) 14, 30, 46, 62)

W 64

bit	名 称
0	START/SET
1	" 0 "
2	" 0 "
3	MD 0
4	" 1
5	" 2
6	" 3
7	" 4

W 64

名 称
OS 0
" 1
" 2
" 3
" 4
" 5
" 6
" 7

QUIET MODE F2nW16 と F2n+1W16 で bit 内の内容は FLARE MODE と同様

表-12 DP-ID

FLARE, QUIET 共通

DPID-1 F1, 33 W67

bit	名 称	"1"	"0"
0	データー識別	RECORD	REAL
1	FLARE AUTO/MANU	AUTO	MANUAL
2	FLARE/QUIET	FLARE	QUIET
3	HIGH FLARE	EXIST	NOTHING
4	LOW FLARE	"	"
5	FLARE MAC CONT	STOP	NORMAL
6	RBM (VETO)	ON	OFF
7	CAL	ON	OFF

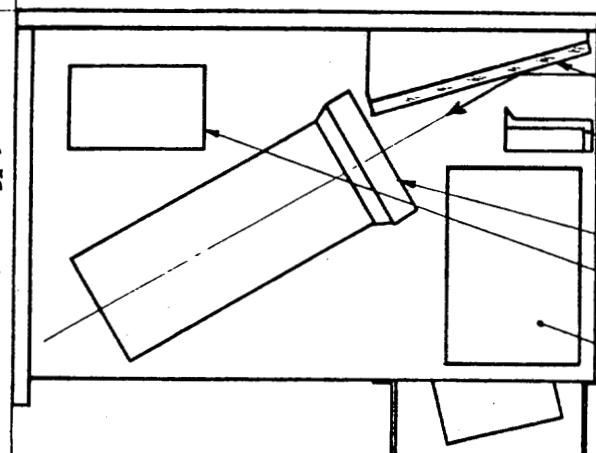
DPID-2 F2, W67

bit	名 称	"1"	"0"
1	SOX MODE	PH MODE	PC MODE
4	SOX CAL	ENABLE	DISABLE

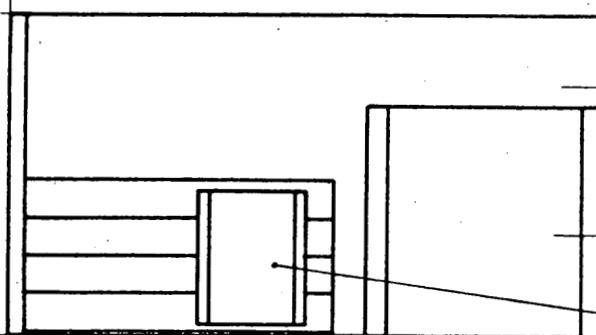
§ 14. おわりに

以上 ASTRONAUT の SOX について解説したが、データ処理、データ伝送の細部に関しては DP、HK、コマンドシステム等と密接な関連をもつている。これらの項も含せて参照されることを希望する。

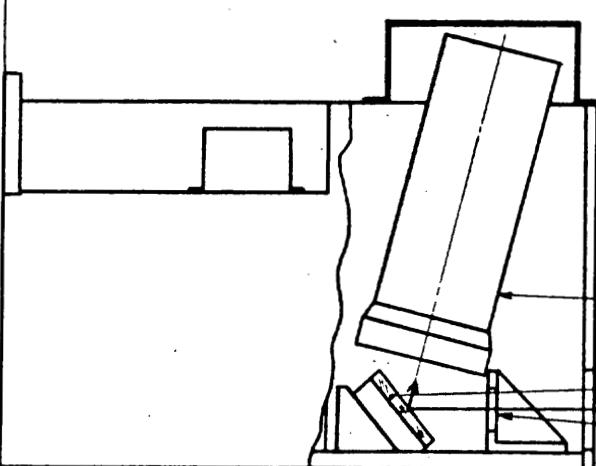
又、衛星の姿勢決定、制御のためには、GAS、HOS、SAS、AC 等も参照されたい。



- 1 SOX-1 フレーム
- 2 分光結晶
- 3 光路マスク
- 4 検出器
- 5 プリアンプ。
- 6 高圧電源



- 7 SOX-2 フレーム
- 8 分光結晶
- 9 光路マスク
- 10 検出器



- 11 SOX-2 フレーム
- 9 分光結晶
- 10 光路マスク
- 8 検出器

太陽フレアーモニター(FLM)

SA班

東京大学宇宙航空研究所

松岡 勝, 田中靖郎

小山勝二, 井上 一

前 孝司, 和気 泉

東京芝浦電気㈱

宇宙事業開発部

1. 概要

ASTRO-Aのミッションとして太陽フレアが発生した場合、速やかに観測態勢に入る必要がある。太陽フレアモニター(FLM-FLare Monitor)は、フレアに伴って発生する強いX線を捉えて太陽フレアの発生を知らせるものである。

FLMは、ベリリウム厚さ 200μ の窓をもつ蛍光比例計数管(SPC-Scintillation Proportional Counter)によって、1.5~20 kevのX線を捉える。このうち通常3.5~10 kevのX線がある強度以上になった場合、ASTRO-Aの観測器は、太陽フレアの観測態勢に入る。FLMは、このエネルギー範囲のX線強度のモニターだけでなく1.5~10 kevのエネルギー領域を128チャネルに分けて、エネルギースペクトルを得ることができる。ここに使用するX線検出器(SPC)はすぐれたエネルギー分解能をもっているため太陽フレアによる高温度領域の熱輻射のスペクトルを捉え、Fe, Si, Sなどの強い輝線は分解出来る予定である。

こうして、FLMは、ASTRO-Aの本来の使命であるフレアのモニターだけでなく連続と輝線からなる広帯域のX線スペクトルを通して太陽フレアによる非熱的粒子の振舞、太陽コロナの高温度領域の形成の過程、元素の在存量なども知る手がかりが得られるものと考えられる。

2. 装置の構成

装置の構成は次のものから成っている。

(1) X線検出部

蛍光比例計数管(SPC)

コリメーター

(2) 高圧電源部

H V 1

H V 2 - H, H V 2 - L

(3) 回路系

このうち(1)と(2)は、FLM-センサー部(図1)として一体となっていて、回路系とは束線によりつながっている。回路系はデータプロセッサー(DP), ハウスキー・ピング(HK), コマンド(CM), 電源系(PS)につながっている。

3. X線検出部

X線検出部SPCからなる検出器と入射X線の視野を制限するコリメーター部から構成されている。

エネルギー較正は、コリメーターの内側に Cd^{109} によるX線源(22 keV)によってなされる。通常の観測モードでは 22 keV のX線は測定範囲を超えるため測定の邪魔にはならないが、DPからくろキャリゲレーションの信号の間(128秒), 増幅器のゲインが一定値に下って 22 keV のX線のピークが測定範囲に入るようになっている。

FLMに使用するX線検出器は螢光比例計数管と呼ばれ、従来使用されてきた比例計数管に比べてエネルギー分解能が2倍程度良いことと、飽和に達するX線強度が高い。6 keVのX線では約10%のエネルギー分解能を示し、太陽フレアに伴うFe, Si, Sなどの輝線を分解できる。また強いX線強度でも飽和しにくいことは、太陽フレアに伴うX線のようにダイナミックレンジが大きく変わるものを探るのに都合が良い。ちなみに, 3×10^4 c/secまでは、カウンターの動作は正常で、それ以上の計数率でもバイルアップは起こるが、比例計数管にみられるパルスハイドが下がることはない。

FLMのSPCの構造は図2に示すようにX線入射窓(ペリリウム200μ)をもつガス・チャンバーとそこで発生した光を捉える光電子増倍管から成るガス・チャンバーは、2層のメッシュから成る電極があり、第1メッシュには300V、第2メッシュには、6000Vの高圧電圧が印加される。ドリフト領域は入射X線によって作られた電子は第1メッシュまで集まり、その後加速領域でXeガスを励起して発光させる。この光を光電子増倍管で捉え、パルスに変えてデータとして処理する。ここで、Xeガス中に、不純物が混在していると、ドリフト中の電子が吸収され、性能の劣化になる。長期間Xeガスの純度を保つため、10 ppm以下の不純物におさえる必要があり、Al-Zr合金のゲッターが内蔵されている。またガス・チャンバーの構造は、ガス詰前に十分ペーリングが出来るように高温(300°C)に耐えるようになっている。

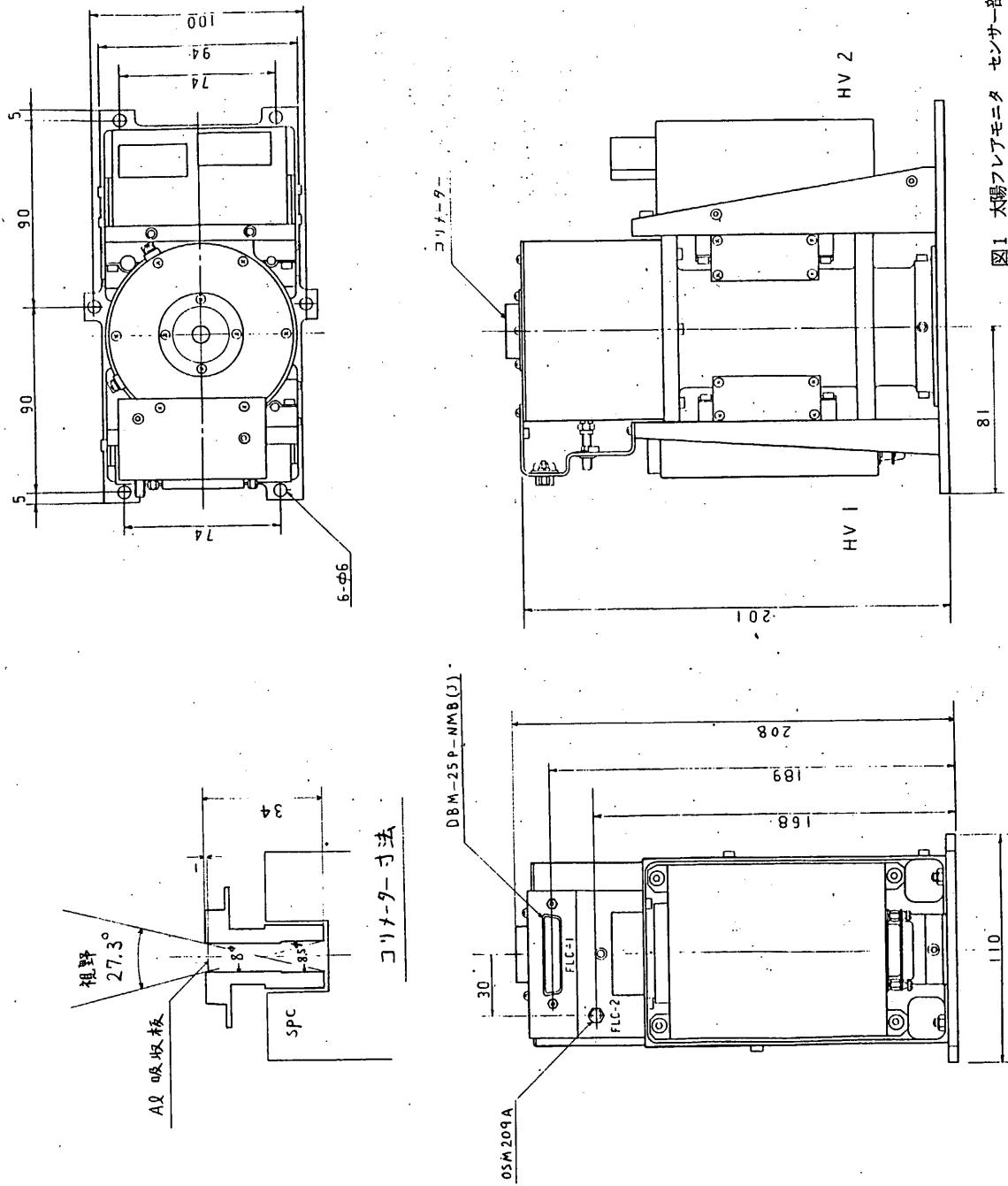


図1 太陽フレアモニタ センサー部(FLM-S)

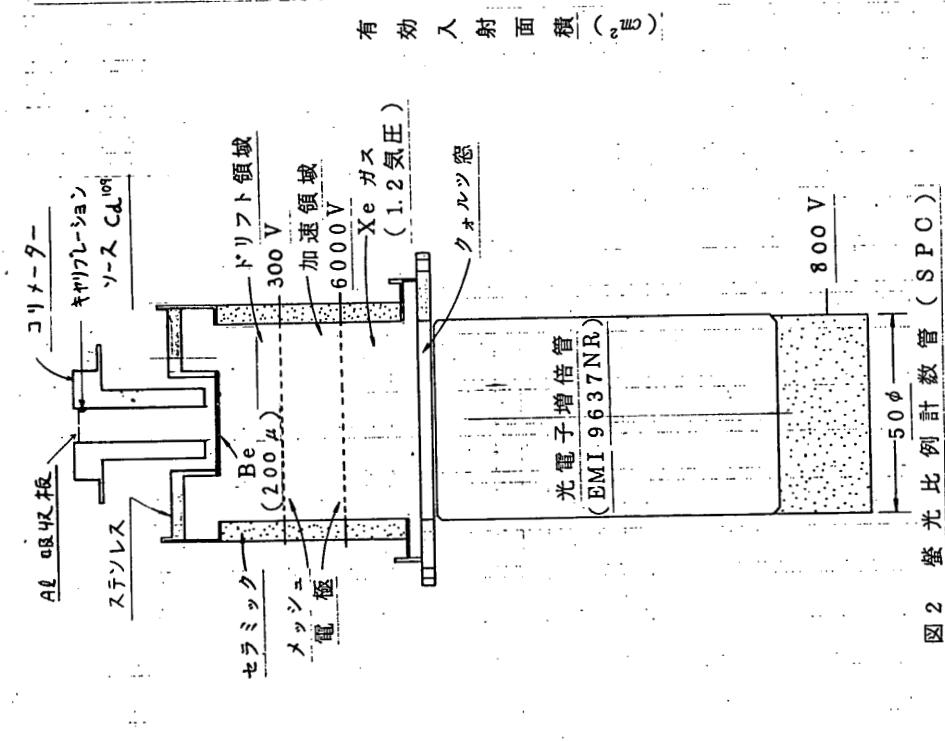


図 2

壁光比例計数管 (S P C)

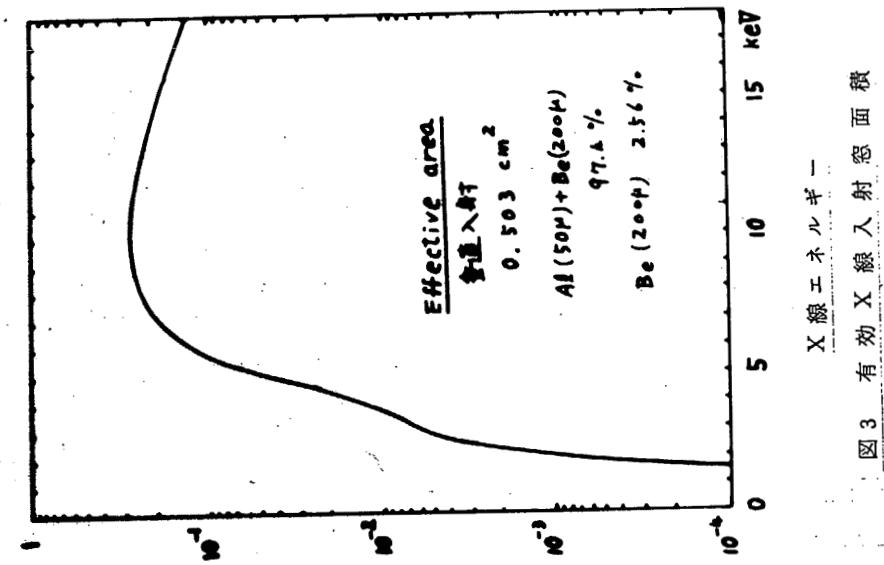


図 3 有効 X 線入射窓面積

X線入射窓の有効面積は、 0.5 cm^2 でBe 200μ が入射窓として用いてあるが、太陽X線はエネルギースペクトルが指数関数的になっているため、低いエネルギーになるとほど強度が増加する。低いエネルギーのX線でカウンターが飽和しないように低いエネルギーになるにつれて、有効面積は小さくしてある。このためSPCの窓とコリメーターの間に、 1.28 mm 中の穴を開けたAlの吸収層がある。吸収体も含めたX線のエネルギーに対する有効面積は図3に示す。

太陽X線の強度をこれまでの観測から予想して、FLMで検出される予想カウント数は表1に示す通りである。

太陽活動状態	PC-L ($1.5 \text{ keV} \sim 3.5 \text{ keV}$)	PC-H ($3.5 \text{ keV} \sim 10 \text{ keV}$)
Quiet Sun	$\sim 10^2 \text{ Counts/sec}$	$\sim 10 \text{ Counts/sec}$
Smallest Flare	6.5×10^2	3.2×10^2
Small Flare (typical)	2.2×10^4	1.1×10^4
Median Flare	4.1×10^5	5.6×10^4
Large Flare	1.1×10^6	5.6×10^5

表1 予想されるカウント数

ここでPC-Hがフレアのモニターとして使用されフレアかフレアでないかの指示はDPを通して各観測装置に送られる。

4. 回路構成

回路系のブロック図を図4に示す。センサーにはGas Scintillation Proportional Counter (以下SPCと略す)を使用しており、内部は 1.2 気圧程度のXeガスを封じたガスチャンバーと発生した光をとらえる光電子増倍管、プリアンプから成っている。SPCセンサー部にはガスチャンバー用として $300V$, $6000V$, 光電子増倍管用として $800V$ の高圧をかけている。X線エネルギー測定範囲は $1.5 \text{ keV} \sim 20 \text{ keV}$ 程度をカバーすることができる。

SPCで検出された入射X線は増幅されて一方は波形弁別部へ入り、バックグラウンドノイズによる速い立上がり時間の信号が入力された時はこの弁別部の出力でゲート部を閉じデータを取得しないようになっている。

もう一方は測定レンジ範囲のX線を通すバンドパスフィルタを通り、再びエネルギー弁別、波高分析が出来る程度に増幅される。

エネルギー弁別部では入射X線のエネルギー弁別を行ない、 $1.5 \text{ keV} \sim 3.5 \text{ keV}$

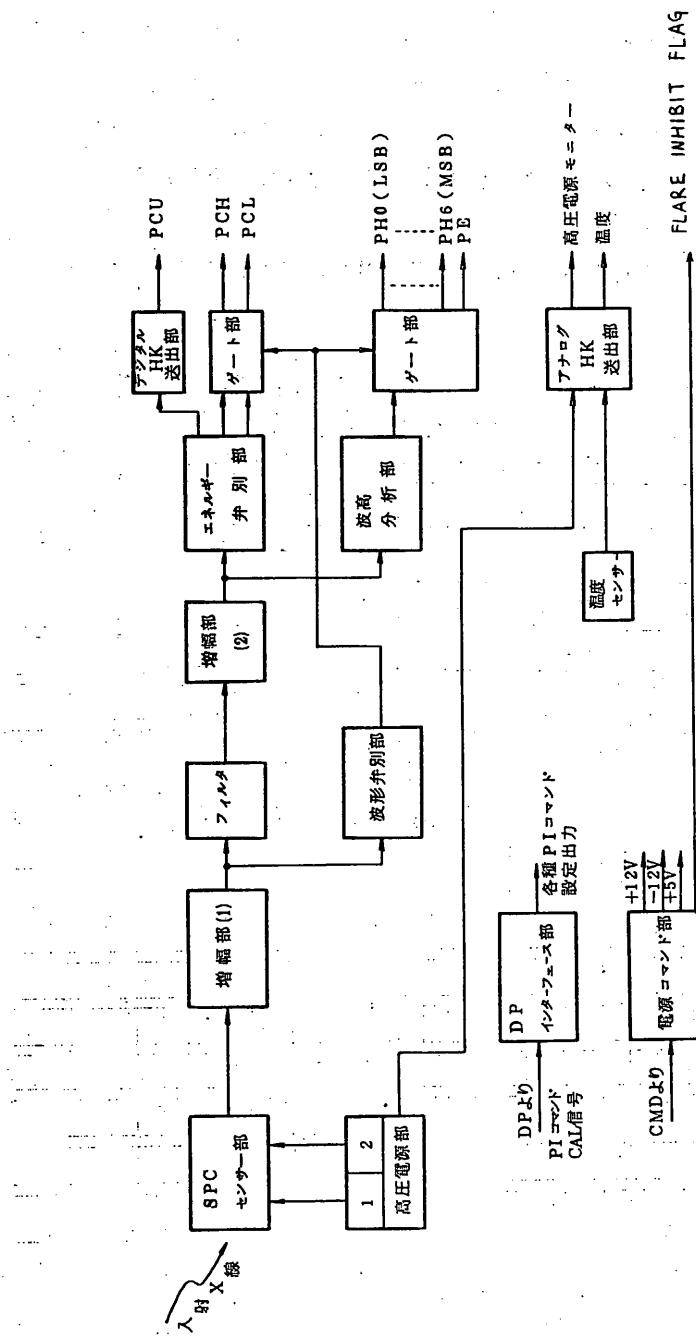


図 4 FLM 回路系ブロック図

(PCL), 3.5 kev~10 kev (PCH), 10 kev以上 (PCU) に 3 分割 されてこの出力を DP へ送る但し PCU は波形弁別に関係なく常時 DP へ送っている。

波高分析部は入射 X 線の波高を 7 bit で分析するもので 7 bit のバイナリーデータとパルスイベント (PE) を DP へ送っている。

DP インターフェース部は DP から PI コマンドを受け、FLM 内部のアンプゲイン設定、ディスクリレベル設定、高圧出力切換、波形弁別 ON/OFF, ADC OFF-SET (4ch) ありなし等の指定を行なう。さらに FLM に必要なクロックパルス、フレームパルスを DP から受けている。

電源コマンド部はコマンドデコーダ (CMD) から、リアルタイムコマンド、ディレイコマンドを受けた FLM 内部にコマンドをかける。又 CMD から電源 (+12V, -12V, +5V,) を受けて各回路へ供給している。

5. データ処理

FLM のデータは入射 X 線の数を計数するカウントデータ (PCL, PCH, PCU) 及び波高分析を行なうエネルギーデータ (PH0~PH6) がある。

○ カウントデータ (PCL, PCH)

リセットしないフリー ランニング の 16 ビットカウンターでパルス数を計数し、上位、下位それぞれ 8 ビットづつ出力する。

○ カウントデータ (PCU)

Upper ディスクリをこえたパルスを $1/4$ にカウントダウンしたフリー ランニング の 8 ビットカウンターで計数し、デジタル HK で送り出力する。

○ エネルギーデータ

エネルギー レベルを 128 段階に分け、それを 16 ビットカウンターで一定時間計数し、各レベル毎のデータを上位、下位 8 ビットづつ出力する。

FLARE MODE 時には 1.5 SF 間事前のためこみが行なわれ、このデータを出力する。

衛星システムからデータ処理は太陽フレアを集中的に観測する FLARE MODE とフレア状態でない QUIET MODE がある。以下各モードにおける時間分解能を示す。

	FLAREモード	QUIETモード
PCL, PCH	125mS	500mS
PCU	2 sec	16 sec
エネルギーデータ	4 sec	32 sec

上記のデータの他に FLM 電源の ON/OFF, 高圧電源 1, 2 の ON/OFF, 高圧電源電圧モニター等をデータとして出力している。

FLM の PCH カウントデータは太陽フレア判定用として使われており、カウントレートが PI コマンドで設定された C.R.D レベルを越えた場合に FLARE FLAG をセットし、フレア状態と判定する。

FLARE	C.R.D LEVEL				unit
	1	2	3	4	
LOW	256	512	1024	2048	Counts
HIGH		2048	4096	8192	sec

フレア判定は FLM の他に硬 X 線モニタ (HXM) でも行なわれ、FLM と HXM の OR をとる。FLM 単独で行なう。HXM 単独で行なう等の指定ができる。

6. 諸元

○構成

- 1) 検出器部 (FLM-S) (高圧電源・プリアンプを含む)
- 2) 電子回路部 (FLM-E)

○主要特性

- 1) X 線エネルギー測定範囲 1.5 kev ~ 20 kev

通常モードでは
$$\begin{cases} \text{PCL} & 1.5 \sim 3.5 \text{ kev} \\ \text{PCH} & 3.5 \sim 10 \text{ kev} \end{cases}$$

- 2) エネルギー分析 CH 数 128 CH

通常モードでのエネルギー範囲 1.5 ~ 10 kev

○ 重量・形状

1) FLM-S 2.66 kg 110W × 190D × 208H mm

2) FLM-E 1.57 kg 131 × 196 × 144

○ 消費電力

+5 V	3 mA	15 mW	
+12 V	73 mA	876 mW	
-12 V	19 mA	228 mW	計 1.12 W

(INITIAL SET 時)

○ HK項目

1) 高圧電源電圧モニター

2) 検出器部温度 -50°C ~ +80°C

項目	Flare Mode		Quiet Mode	
	フレーム	ワード	フレーム	ワード
FLM HV1	7	71	7	81
FLM HV2H	37	71	37	81
FLM HV2L	39	71	39	81
温度(TL-35)	25, 57	71	25, 57	81

表2 HK項目フォーマット

○ コマンド項目・P I コマンド項目

表3 リアルタイムコマンド

表4 ディレイコマンド

表5 P I コマンド

項目名	AD	EX	制御内容
FLM-ON	14	7	FLMの電源をONにする
FLM HV1-ON	14	8	高圧電源1をONにする
FLM HV2-ON	15	7	高圧電源2をONにする
CAL START	13	8	キャリブレーションを開始する(128秒間)
ALL PI OFF	13	14	FLMの電源をOFFにする
ALL HV OFF	13	15	高圧電源をOFFにする。

表3 リアルタイムコマンド

項目名	AD	EX	制御内容
FLM HV RC SET	4	2	高圧電源のリセットコマンド(LOWレベル)セット FLARE INHIBIT FLAG セット
FLM HV RC RESET	4	3	高圧電源のリセットコマンド リセット FLARE INHIBIT FLAG リセット

表4 ディレイコマンド

動作 No. ブロック名	機器指定 MD MD MD MD MD -1 -2 -3 -4 -5	動作指定							
		OS-0	OS-1	OS-2	OS-3	OS-4	OS-5	OS-6	OS-7
0 1 1 0 0		HV-1 レベル切換	HV-2 Hレベル切換	HV-2 Lレベル切換	RISE TIM	ADC OFFSET			
		0 0 <u>LOW</u>	0 0 <u>LOW</u>	0 0 <u>LOW</u>	ON/OFF	ON/OFF			
		0 1 Normal	0 1 Normal	0 1 Normal	0 OFF	0 OFF			
		1 0 Medium	1 0 Medium	1 0 Medium	1 ON	1 ON			
0 1 1 0 1		LOW	Medium	Upper					
		ゲイン切換	ディスクリ切換	ディスクリ切換	ディスクリ切換				
		0 0 <u>LOW</u>	0 0 <u>LOW</u>	0 0 <u>LOW</u>	0 0 <u>LOW</u>				
		0 1 Normal	0 1 Normal	0 1 Normal	0 1 Normal				
		0 0 Medium	0 0 Medium	0 0 Medium	0 0 Medium				
		1 0 High	1 0 High	1 0 High	1 0 High				
		1 1 Medium	1 1 Medium	1 1 Medium	1 1 Medium				
		1 1 High	1 1 High	1 1 High	1 1 High				

INITIAL SET (電源投入)

表5 P I コマンド

搭載粒子-X線観測器(PXM)

SA班

理化学研究所 竹内一
今井喬
河野毅
東京大学宇宙研 松岡勝
東京芝浦電気(株) 市川利男
宇宙事業開発部

1. 概 要

ASTRO-A衛星はスピン軸を太陽方向(オフセット角 1.2° ±0.5)に向け太陽からの各種放射線の観測を主目的としており、太陽フレアが発生すると各PI.DP等は普段の待受状態から高精度の観測状態に一斉に切替わるシステムを採用している。本装置はこの動作が降下粒子、放射線帯等の影響を排除して正常な動作を行なう一助としての機能とあわせて降下粒子、宇宙X線源の観測を目的としている。

検出器としては2ヶの比例計数管をスピン軸に対し 90° で且つ互いに直交する様設置し、大まかなエネルギー分布、方向分布、時間変化等が観測可能である。

2. 観測目的

ASTRO-A衛星はそのスピン軸を太陽方向に固定し、太陽からの各種放射線観測を主目的としており、特に太陽フレア時に精細な観測を行なう事になっている。一方限られた情報伝達量のため、常時精細観測は行なう事ができず、静穏時は待受状態であり、フレアの生起によってモードを切替え、高精度の観測を行なうシステムを採用している。このためフレア生起を知らせる信号が必要で太陽方向からの放射線量急増をもってそれにあてているがそのための検出器(太陽フレアモニタ)は又同時に地球周辺の放射線帯に衛星が突入した時とか、降下粒子の増大があった場合にも太陽フレアが発生した時と似た信号を出力してしまい、モードが切替わり、データレコーダの蓄積容量を使い切ってしまって、次に本当の太陽フレアが起っても観測できない状態となる可能性が生じる。これをさけるため、太陽方向を見ない放射線測定器を搭載し、この計数率増加は太陽フレアではないという論理でフレアモニタの信号にVETOをかける必要が生じた。このため粒子X線観測器として比例計数管をスピン軸に直角に、太陽がその視野に入らない様設置して太陽放射線以外の放射線をモニタし、VETO信号としている。そこで放射線帯による粒子計数率の増加はどのような形で表われるか一応の予測を行なってみる。

〈計数率の予測〉

計数率を予想するため次の方法を用いた。

1) 500km 高度のモデル軌道を時間に対し経度、緯度の形で求める。

2) それらの位置に対応するL(シェルバラメータ), B(地球磁場強度)を求め, Lを横軸, Bを縦軸とした座標上にプロットする。

3) この図上に特定の放射線について等強度線をプロットする。

4) 軌道と等強度線との交わりから, ある時間に対応する強度を推定する。これを時間対強度の図とする。

5) 検出器のGEOMETRIC FACTORと強度から計数率を求める。

図1に1)のモデル軌道を示す, 太目の線は強度推定のために使用したもので, 付記した数字は時間(分)である。この図にはSouth atlantic anomalyをハッチした部分で示し, KSCを黒丸で示した。

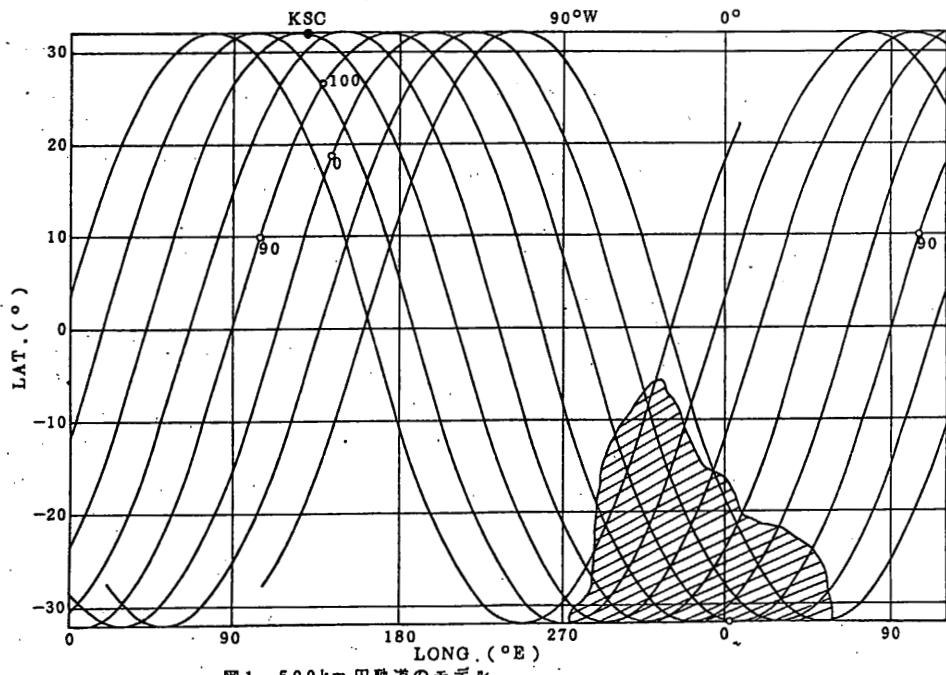


図1 500km 円軌道のモデル

図2はL, B図上でのモデル軌道の2例とInner beltの位置(South atlantic anomalyに対応する), 大きなPrecipitation eventの発生しやすいL, Bの位置を示した。Inner beltはMc Ilwainの論文から転記したシールドなしのGeiger counterのデータを示した。

電子強度のデータとしてはプラスチックシンチレータを用いた「しんせい」の観測値から2本の等強度線を示した。 >120 kev, >400 kevと付記した破線がそれでいずれも $100 \text{els}^{-1} \cdot \text{cm}^{-2} \cdot \text{Sr}^{-1}$ のものである。

この図に示していないが, Review paperにあるInner beltにおける電子スペクトル等, またはL-3H型ロケット

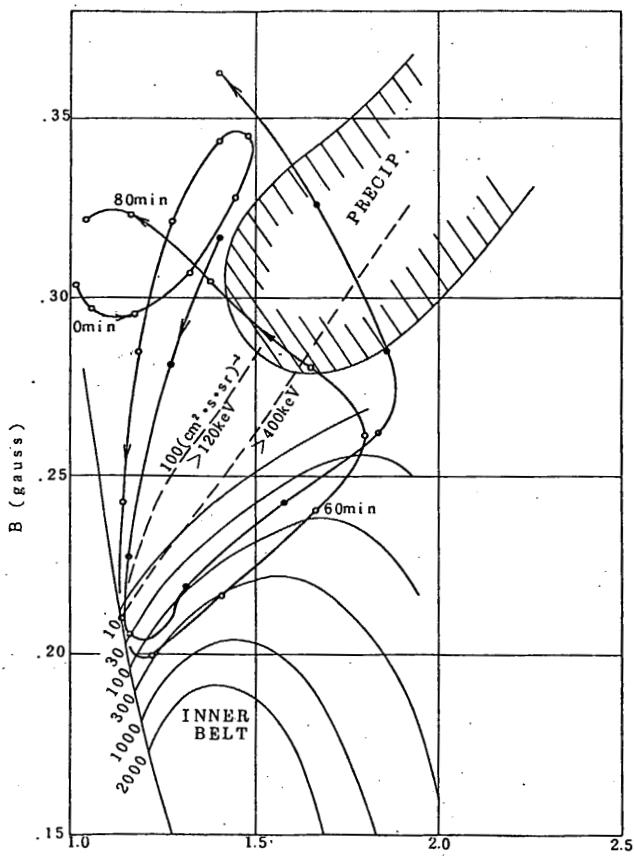


図2 L, B上でのモデル軌道

測定値等を適当につなぎ合せて 100 kev に対する等強度線をつくりプロットし, 前述したモデル軌道のうち1本について時間と強度の関係を表わしたのが図3である。図中A, Bは $100 \text{ el} \cdot \text{cm}^{-2} \cdot \text{sec}^{-1} \cdot \text{Sr}^{-1}$ の点を示し, 放射線帯の入口, 出口の定義としたものである。

この図によると1周約9.5分のうちの2.5分程度は放射線帯の中にいることがわかる。この事情は軌道が変わっても, あるいはA' B'のごとく強度の値を一桁上げても大きくは変わらない。

さて現在設計のほぼ終了したPXMの電子検出器のGeometric Factorは約 $2.2 \text{cm}^2 \cdot \text{Sr}$ であるから前記の強度の値から放射線帯に入らない場合の計数率は $2 \sim 200 \text{ counts/sec}$ となる。

一方, 宇宙線による計数率は $0.5 \sim 2 \text{ counts/sec}$ と算定される。(3面がAnti Counterで囲まれた場合のGeometric Factor $G_{CR} = 8.8 \text{cm}^2 \cdot \text{Sr}$)

放射線帯に入ると電子強度は $10^5 \text{ el} \cdot \text{cm}^{-2} \cdot \text{sec}^{-1} \cdot \text{sr}^{-1}$ まで急激に増大する。実機に使用す

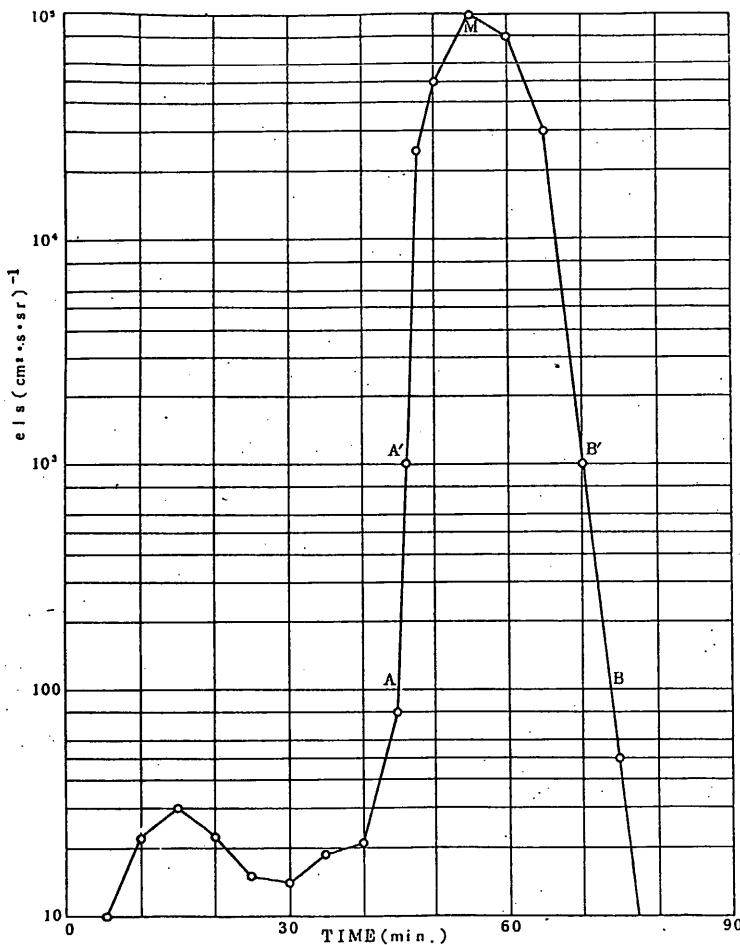


図3 電子強度の一周期に対する予想図

る計数管および回路の高強度におけるレスポンスを線源 (Sr 90 約 0.5 mCi) を用いて測定した結果、 10^4 までは 1%以下の計数損失、それ以上では計数率は強度に追従しなくなり 10^5 では期待値の約 4 分の 1 の計数率をしめすことがわかった。従って適当な補正により全軌道にわたって強度の測定は可能である。また計数管、回路の dead time の影響で高強度において計数率が逆に小さくなつて VETO 信号を誤つて解除するおそれはないと考えてよい。一方 Inner belt の特性をなす高エネルギー陽子に対してはコリメータ、シールドは役に立たない。Anti counter が動作するすれば Geometric factor は上記の $8.8 \text{ cm}^2 \cdot \text{sr}$ 、動作不確実ならば最大約 200 $\text{cm}^2 \cdot \text{sr}$ としなければならない。図2でしめす L, B 上での軌道では陽子強度は約 100 protons $\cdot \text{cm}^{-2} \text{ sec}^{-1} \text{ sr}^{-1}$ が最大とみられるので、その寄与は 10^3 ないし $2 \times 10^4 \text{ cps}$ と見積られ、電

子の寄与にくらべて1桁ほど小さい。

さて PXM は上記のように高エネルギー荷電粒子の急増をフレアと誤認しないための VETO 信号を提供する役割のほか、それ自体地球近傍の荷電粒子の観測、宇宙 X 線の観測を行えるよう配慮された設計になっている。低緯度地帯で時たま発生する放射線帯よりの電子降下現象を待受けて、その強度の時間変化、磁場に対するピッチ角分布、概略のエネルギー分布を測定する予定である。この現象は観測、研究が手薄で原因、他現象との関連も明確とはいえない現状である。同時搭載の IMP、TEL の観測結果との比較も興味がある。地球物理学的に興味ある問題としては、このほかに south atlantic anomaly 周辺の異常現象の解析が同様に IMP、TEL との共同で行えるとの期待ももたれている。因みにこの地帯は ASTRO -A が放射線帯に入るのを余儀なくされるところである。

宇宙 X 線については、短時間に出現、消滅する X 線新星のパトロールを行うための配慮がなされている。このような X 線源が観測される場合にはコマンドでそのエネルギー・スペクトルの測定も可能である。有効窓面積が小さいので大きい X 線源しかとらえられないのが残念である。

3. 検出器

検出器は荷電粒子、X 線に対し共に感度を有し、且つ低エネルギー電子もある程度観測可能とするため Xe ガス入りペリウム薄窓 ($50 \mu m$ 及び $100 \mu m$) の比例計数管 2 本を使用する。外形寸法は $80H \times 217W \times 67D \text{ mm/m}$ (ブリアンプ 3 系統を含む)、有感体積はほぼ $10.5 \times 7.0 \times 5.9 \approx 430 \text{ cm}^3$ 、見かけ窓面積は $8.43 \times 7.0 \approx 59 \text{ cm}^2$ 、有効面積約 27 cm^2 である (X 線に対し)。

窓前面にはステンレス製コリメータが 0.5 m/m の空隙をおいて取付けられ、その角度分解能は衛星スピン方向に対し約 2.5° 、スピン軸方向に対し 45° 傾斜した方向に最大で、半角約 51° である。

この計数管は図 4 の様に内部が 6 ケの部分に Al の隔壁で分かれており、従って外見は 1 ケであり、ガスも共通であるが実質的には独立した 6 本の計数管として働く。この計数管を中央の計数管 C 部と前面上下の S 部及び後面の B 部に分け、C 部の信号は S、B との逆同時計数を取って、主として荷電粒子の情報と見なし、VETO 信号とする。又 S 部は主として X 線情報と見なし、C、B との逆同時計数を取る事により高速荷電粒子の影響を取り除いている。

PXM では検出器を 2 系統搭載し、衛星デッキ上で互いに視野が直交する位置に搭載する (図 5) これはスピン軸に対し、互いに反対方向にそれぞれ 45° 傾けた細長い視野をもつ各 1 個のコリメータによって、たとえば点状宇宙 X 線源の位置を 2 検出器の信号発生時間差から知ろうとするものである。すなわちスピン軸に対し直角方向から入射する X 線の場合には第 1、第 2 検出器

の信号出力時間差は視野が 90° ずれているため、スピン周期 (5 rpm) の $1/4$ となるが入射角がスピン軸に対し 90° から (衛星デッキ面を基準として) 上下にずれた場合はそのずれに応じ、信号時間差が $1/4$ スピン周期より増減する。この性能は衛星実機をスピン台により回転させ Cd109 の X 線を測定することによって確かめることができた。

粒子検出機能としては窓材がベリウムで粒子にとって吸収が比較的大きく、それに反し検出部であるガスはあまりにも質量が小さいのでエネルギー分析はほとんど不可能で、やむを得ず窓材を $50\mu\text{m}$ と $100\mu\text{m}$ を使用し、吸収差による 2 段階の分離を行なう事とした。

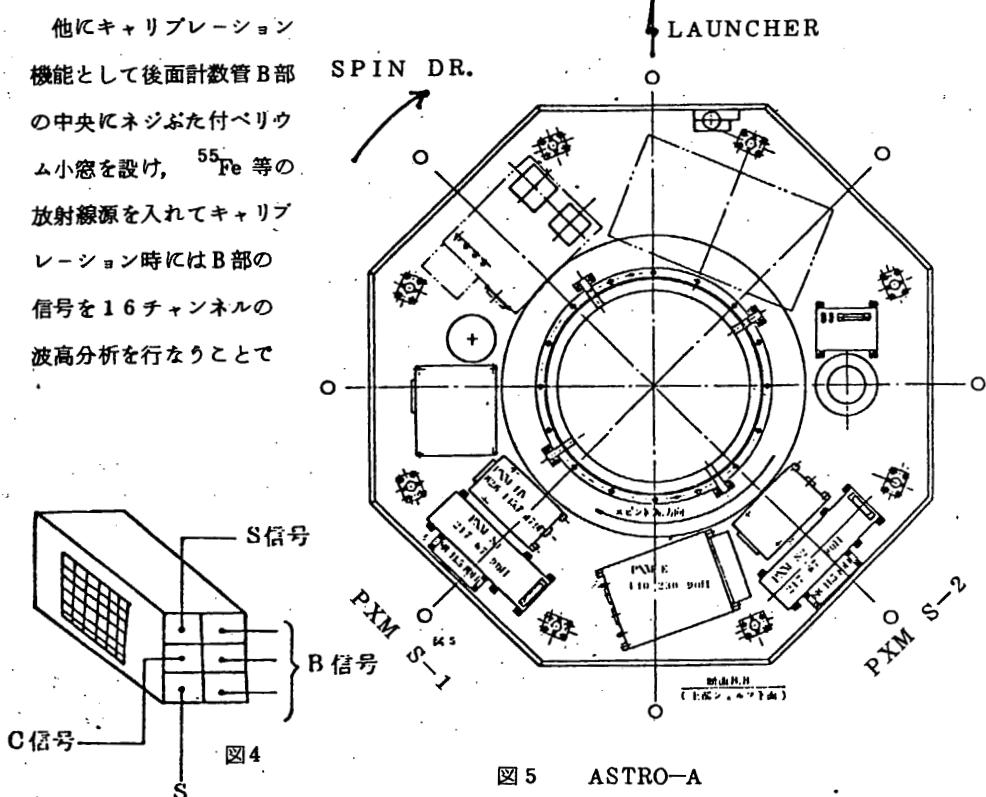


図 5 ASTRO-A
機器設置案

計数管内のガス、高電圧、增幅器等の変動を知ることができる。これによる観測に対する影響は B 部のわずかな計数增加によるアクシデンタルアンチコインシデンスの増加で問題とするに足りないと思われる。

4. 回路構成

回路系のブロック図を図 6 に示す、センサー A, B チャンネル 2 系統あり、一つの高圧電源 (Matrix 社製) から両センサーに高圧を供給している。

センサー部内にはプリアンプが各 3 CH 内蔵されており、この信号は増幅部でエネルギー識別が可能なレベルに増幅される。

一つのセンサー部は前面をセンター部 (C 信号), サイド部 (S 信号) に分け、後面を後部 (B 信号) と合計 3 計数管として動作する。これは任意の 2 計数管 (例えば S, B, C, B 等) に信号が同時に発生した場合は高速荷電粒子とみなし、信号を Anti coincidence してデータを集収しないようになっている。

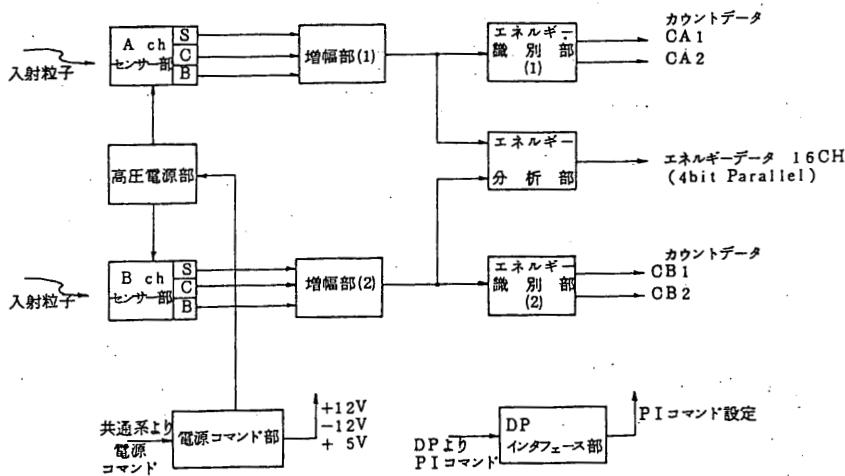


図 6 回路構成ブロック図

エネルギー識別部では入射した信号を次の 4 種に分け、これを計数するパルス信号を DP (Data Processor) へ伝送する。(A, B ch で分け方が異なる)

A チャネル

1. Heavy Particle (HP)
2. Particle (P)
3. High Energy Xray (XH)
4. Low " " (XL)

B チャネル

1. Relativistic Particle (RP)
2. Particle (P)
3. High Energy Xray (XH)
4. Low " " (XL)

DP で処理するデータは A, B ch 共 2 種類であるため、組合せを PI コマンドで指定し、その時に必要なカウントデータを DP へ伝送する。しかし、ハードウェアの制限からすべての組合せが可能ではなく、下記の組合せの中からセレクトする。

A チャネル		B チャネル	
名称	出力 ライン	CA1 (1)	CA2 (2)
A 1	P	XL	
2	XH	XL	
3	HP	P	
4	XL	HP	

名称	出力 ライン	CB1 (1)	CB2 (2)
B 1	P	XL	
2	XH	XL	
3	RP	P	
4	XL	RP	

フレアVETO 判定の信号はA, B ch 共IC(1)側信号を使い。

エネルギー分析部では増幅された信号を16CHの波高分析を行ない(4 bit Parallel

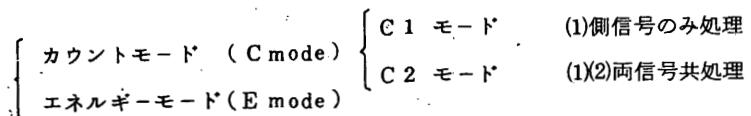
Binary)データをDPに送っている。

DPインターフェース部はDPからPIコマンドを受け, PXM内部のデータ出力組合せ, アンプゲイン設定, キャリブレーションモード設定, ディスクリレベル設定, カウント出力インヒビット, 高圧出力切換等の指定を行なう。

5. データ処理

PXMのデータは入射粒子の数を計数するカウントデータ及びエネルギー分析を行なうエネルギーデータがある。

DPで処理するデータはDP内モードによって決められる下記のモードがある。



CモードはA, B ch のカウントデータのみを処理し, Eモードはエネルギーデータのみを処理する。Cモードは2種類あり, 各chの一方のみを処理するC1モード, 両方処理するC2モードがある。また衛星システムからは太陽フレア発生時にデータを多量に取得するFlareモードとフレア状態でないQuietモードがある。

次に各モードにおけるPXMの時間分解能を示す。

	Flare モード	Quiet モード
C 1 モード	250 ms	62.5 ms
C 2 モード	500 ms	125 ms
E モード	4 sec	1 sec

PXM のデータ集収は他PIと異なり Flare モードではデータ量が少なく、 Quiet モードではデータ量が多い。これは PXM が直接フレア観測に関係がないため、他機器のデータを優先的に伝送するためである。

C1, C2 モードは 12 ビットカウンターでパルス計数をし、 8 ビットのビットリダクション (ブリフィックス 2 ビット、 カウント 6 ビットの圧縮処理) をする。各カウント信号は放射線帯、 降下粒子の判定に使われ、 DP 内で上記モードに関係なく常時カウント数をチェックしている。

E モードは各エネルギー毎のパルスを一定時間カウントして 16 ビットで出力する。

エネルギー CH 数は CAL モードでは 16 CH であるが、 E モードでは 8 CH と分解能が低下する。

6. 諸元

○ 構成

1) 検出器部 A ch (PXM-S1) 50 μ m 膜

2) 検出器部 B ch (PXM-S2) 100 μ m 膜

(注) スピン方向で先に観測する検出器を PXM-S1 とする Ach, Bch 共コリメータとブリアンプ 3 系統を含む。

3) 高圧電源部 (PXM-HV)

4) 電子回路部 (PXM-E)

○ 主要特性

1) 粒子・X線エネルギー測定範囲 粒子 S1 100 kev ~ 800 Kev

S2 150 kev ~ 800 Kev

X線 2 ~ 20 kev

2) エネルギー分析 CH 数

CAL 16 ch E-MODE 8 ch

○ 重量・形状

1) PXM-S1 1.25 Kg 80H × 217 W × 99 D m/m

2) PXM-S2 1.25 Kg "

3) PXM-HV 0.44 Kg 47.9 × 145.7 × 82.6

4) PXM-E 1.50 Kg 80 × 229.5 × 140

○ 消費電力

+ 5 V 5.1 mA 25.5 mW

+ 12 V 54.2 mA 650 mW

- 12 V 16.6 mA 200 mW 計 0.875 W

◦ HK項目

1) 高圧電源電圧モニター
2) 検出器部 (S1) 温度 $-50^{\circ} \sim +80^{\circ}\text{C}$

◦ PIコマンド項目・コマンド項目

表1に示す。

PXM PI コマンド項目表

機器指定	動作指定								備考
MD -1-2-3-4-5	$\bar{OS}-0$ $\bar{OS}-1$		$\bar{OS}-2$ $\bar{OS}-3$		$\bar{OS}-4$		$\bar{OS}-5$		$\bar{OS}-6$ $\bar{OS}-7$
	Ach 出力データ切換		Ach ディスクリレベル切換		Ach GAIN 切換		Ach INHIBIT		高圧切換
0 1 0 1 1 (SC 1-PXM)	0 0	P-XL	0 0	Low	0	Low	0	$\bar{O}ff$	0 0 2150V*
	0 1	RP-P	0 1	Normal					0 1 2200V
	1 0	XL-RP	1 0	Medium	1	High	1	$\bar{O}n$	1 0 2250V
	1 1	XH-XL	1 1	High					1 1 2280V
	Bch 出力データ切換		Bch ディスクリレベル切換		Bch GAIN 切換		Bch INHIBIT		CAL
0 1 0 1 0 (SC 2-PXM)	0 0	P-XL	0 0	Low	0	Low	0	$\bar{O}ff$	0 $\bar{O}ff$
	0 1	HP-P	0 1	Normal					
	1 0	XL-HP	1 0	Medium	1	High	1	$\bar{O}n$	1 $\bar{O}n$
	1 1	XH-XL	1 1	High					

◦ コマンド項目

コマンド項目名	AD	EX	制御内容
PXM-ON	1 5	1 0	PXMの電源をONにする
PXM HV-ON	1 5	1 1	高圧電源をONにする
ALL PI OFF	1 3	1 4	PXMの電源をOFFにする
ALL HV OFF	1 3	1 5	高圧電源をOFFにする

表 1

電子密度測定装置 (IMP)

SABE

大家 寛* 高橋 忠利*

明星電気株式会社

1. 概 要

インピーダンスプローブ (IMP) の原理は宇宙空間プラズマ中に突出したプローブインピーダンスの印加周波数への依存性を計測することにより、プラズマ及び周辺環境の物理量に関する情報を得ることにある。

ASTRO-A 塔載の IMP においては伝送可能な情報量についての制約から、次の 2 つに観測項目を絞って観測を行なう。 すなわち、

1) UHR 周波数の検出

2) 低い印加周波数 (200 KHz 及び 400 KHz) での等価容量値の計測となるが、1) により電子密度の IN-SITU を計測を行ない、2) によってプローブ周辺のシース、ひいては荷電粒子 FLUX 等の影響による帶電効果を調べる。

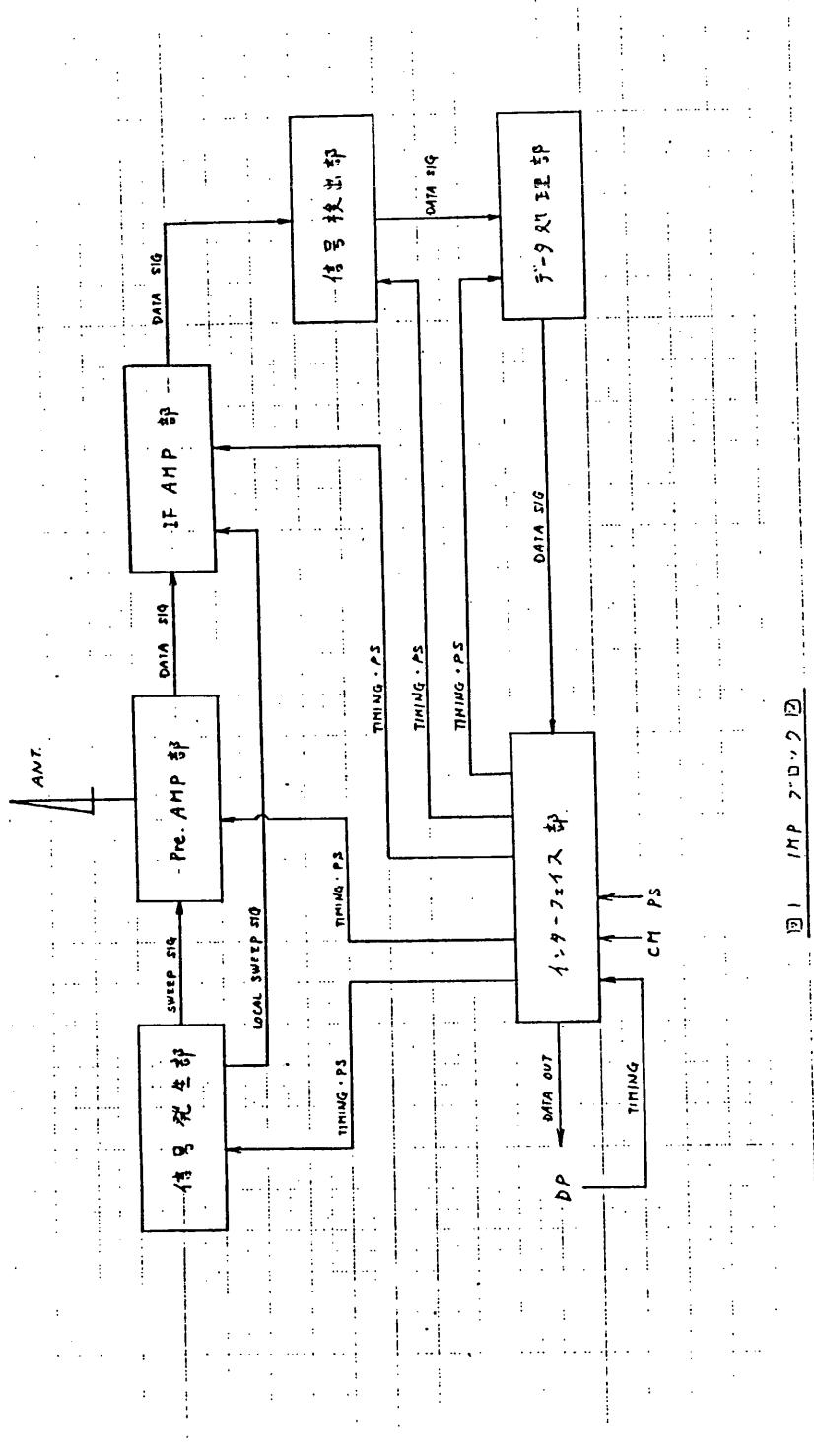
これまで人工衛星塔載のインピーダンスプローブによる電子密度の計測は DENPA, TAIYO, JIKIKEN と重ねられている。 このうち TAIYO により SOUTH ATLANTIC ANORMAL 付近での降下粒子の影響と見られるシース容量値の変動の異常現象及び夜間電離層に特有の不規則な構造等が観測されている。

ASTRO-A はこれらの現象の観測をさらに進めて、その様相を明らかにする上で理想的な ORBIT に入るため、さらに詳細な観測を行うことになる。 IMP では降下粒子の帶電効果をより詳しく調べるため、低周波の二波での等価容量値を計測する一方、プローブにバイアス電圧を印加して、シース状態の変動を調べる。

これらの観測は、半年以上の長期間にわたって行い、 SOUTH ATLANTIC ANOMALY 周辺での降下粒子 - プラズマ相互作用の時間的変動の様相をも明らかにする。

2. 機器の構成

2.1 ブロック図 <附図参照>



2. 2 構成

2. 2. 1 信号発生部

プリアンプ等に信号を供給するための回路であり、内部に SAWTOOH 信号回路を持ち、VCO 回路への印加電圧コントロール、電圧変化により FLAME に同期した掃引信号を発生する。掃引周波数は、プリアンプ部、信号処理部用が 10.24 ~ 0.2 MHz で、ローカル用が 10.29 ~ 0.25 MHz である。

2. 2. 2 Pre. AMP 部

プラズマ中に突出したアンテナを一要素とした容量のプリッジとそれに掃引信号を印加するためのドライブ回路から成り、アンテナインピーダンスを容量プリッジのアンバランス電圧として出力する。

2. 2. 3 IF AMP 部

プリアンプ出力を中間周波数 (50 KHz) に変換し、検波増幅して信号検出部に出力する。アンテナインピーダンスに関する情報は、この出力から得られる。

2. 2. 4 信号検出部

IF AMP 部出力から四項目の検出を行なう。この四つの検出項目は UHR 周波数、UHR のインピーダンス値、400 KHz 及び 200 KHz でのインピーダンス値で自動的に検出された後、データ処理部に出力される。

2. 2. 5 データ処理部

信号検出部からの信号を DP に送るため、データを A/D 変換する。

A/D 変換するためのタイミング回路と DP とのインターフェイスのためのタイミング回路、メモリー回路とを有する。

UHR 周波数を求めるにはレゾナンスポイントを検出し、その時の SWEEP 信号をカウントして出力する。A/D 変換されたインピーダンスデータ、UHR 周波数データは n フレームで観測し、メモリーされて、 $n + 1$ フレームで 1 DATA 8 BIT DIGITAL DATA として伝送する。

2. 2. 6 インターフェイス

電源回路、コマンド受回路、タイミング受回路等、外部からの信号等の受回路と計測結果、STATUS、HK の信号を外部へ出すための回路がある。これらにより IMP を動作させ、又 IMP の動作の状態を判断する。

2.3 電気的性能

2.3.1 ブロープ印加

- (1) 観測周波数 0.2 MHz ~ 10.24 MHz
- (2) 印加レベル 0.1 V rms ± 3 dB
- (3) 掃引周期 1.0 sec (1024 STEP)

2.3.2 観測容量

- (1) GAIN - H 0.5 pF ~ 30 pF
- (2) GAIN - L 1.0 pF ~ 150 pF
- (3) インピーダンス測定周波数 (3点)
 - 200 KHz
 - 400 KHz
 - UHR - FREQ.

2.3.3 UHR FREQ. 精度

MAX. FREQ. に對し 1/256 の分解能
25 μsec のゲートパルス幅

2.3.4 IF

中心周波数 50 KHz

バンド幅 1.6 KHz

2.3.5 ANT BIAS

印加電圧 +12 V DC

2.3.6 RESONANCE DET. FILTER

L.P.F - A $f_c = 80$ Hz

L.P.F - B $f_c = 30$ Hz

2.3.7 ワード配列とデータ内容

WORD	DATA 内容	BIT #	F57 W67 STATUS
W 18	UHR DET. FREQ.	B2	IMP ON/OFF
W 50	F1 IMP (UHR)	B3	GAIN H/L
W 82	F2 IMP (400 KHz)	B4	FILTER A/B
W 114	F3 IMP (200 KHz)	B5	BIAS ON/OFF

2.3.8 CAL (128 sec)

CAL - A (2 MHz) 32 sec × 2

CAL - B (5 MHz) 32 sec × 2

2.3.9 電 力

+ 12 V	165 mA	1.98 W
- 12 V	143 mA	1.74 W
+ 5 V	60 mA	0.3 W
+ 15 V	CM 専用	
<hr/>		
TOTAL		4.02 W

2.4 機械的仕様

2.4.1 プローブ <附図参照>

重 量 108 g

2.4.2 本 体 <附図参照>

重 量 1.8 Kg

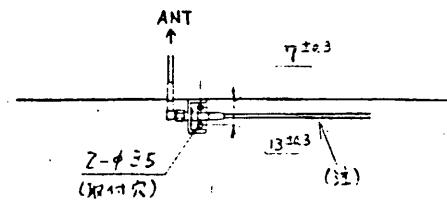
3. コマンド及びタイミング

3.1 コマンド

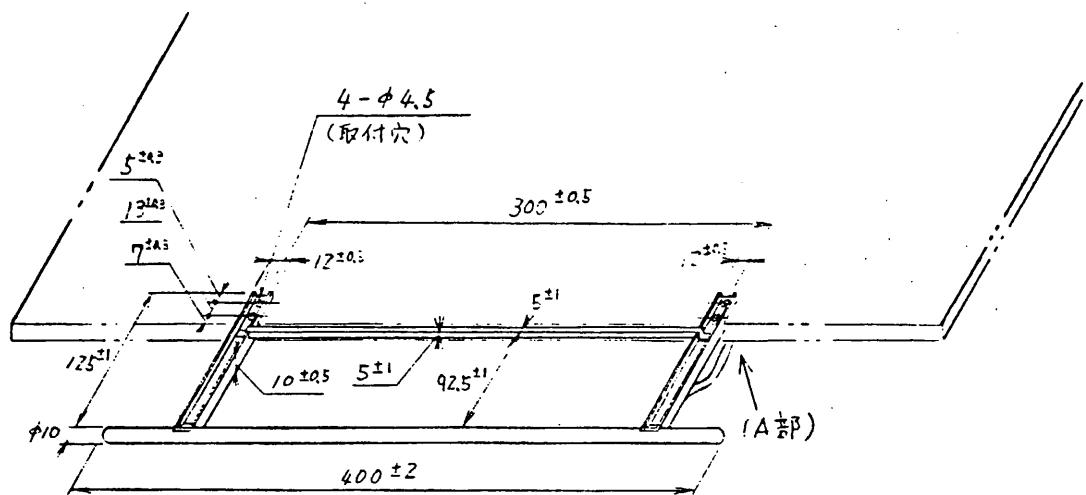
- (1) IMP ON/BIAS AD-14 EX-1
- (2) ALL PI OFF
- (3) IMP FILTER AD-14 EX-2
- (4) IMP GAIN AD-15 EX-1
- (5) CAL

3.2 タイミング

- (1) BC-IMP (1024 Hz)
- (2) FD-IMP (0.5 Hz)
- (3) FE-IMP (0.25 Hz)
- (4) SFC-IMP (64 sec)
- (5) W32n+18 (n = 0, 1, 2, 3)

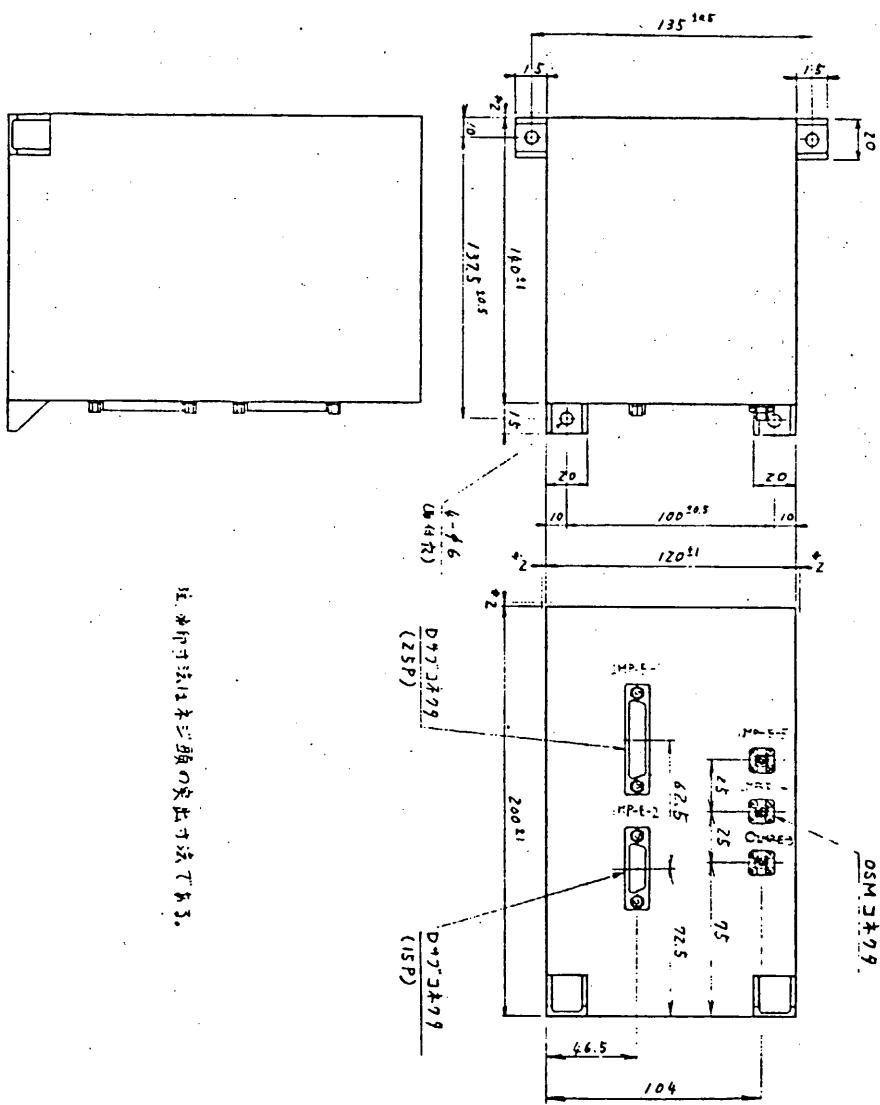


(A部詳細)



(注) 同軸ケーブルはハーネルに固定の事。

IMP AMT 外観図



注 水印の法はキシヌの突出する字形である。

電子温度測定(TEL)

SA班

平尾研究室

1. 観測目的

第3号科学衛星「たいよう」に搭載された電子温度計による観測によって、南太西洋地磁気異常域上空と、それに繋がると考えられる、ほぼ地磁赤道あるいは地磁気共役赤道に平行し、かつ南北に赤道より15度程度はなれた帯状地帯の上空で、夜間電離層電子温度の急増加（時間的に10分前後の短時間のもの）が、突然的に頻繁するとか観見された。同時に搭載してあったインピーダンスプローブや、また太陽X線を測るため搭載されていたX線カウンターの結果と総合して、この急増加（異常増加）は荷電粒子の突然的降下によるものと考えられるに至った。このような現象はこれまで多数の衛星観測がなったにも拘らず報告されておらず、これら南太西洋地磁気異常域における電離層プラズマの異常は「たいよう」衛星によって得られた非常に大きな成果の一つである。これらの測定の信頼性については、同時期に飛んでいた西独の科学衛星「A E R O S - B」との Encounter Analysisによって、双方のデータが極めてよく一致することが確認され、疑う余地のないものである。また、最近の「たいよう」データの詳細な検討の結果、赤道地帯に多く発生する“plasma bubble”と、そのもともとのプラズマの境界で電子温度が上昇していることが見受けられる。これは世界で初めて見出されたことである。

このような背景の下に、第7号科学衛星「A S T R O - A」にインピーダンスプローブと共に電子温度計の実験を Piggy - Back 実験として搭載することが許され、前回の観測が太陽活動が極めて低い時期であったに引かえ、今回はかなり太陽活動が活発であると考えられる異った条件下で、再びこのような電子温度の夜間異常上昇の観測を行なうとするのが、この観測目的である。前回の「たいよう」の場合は、ハーウィル Cater - Wheel - Mode に制御された衛星の側面から約50 cmの腕を出し、その先端に電子温度計を取付けた。そのため結果的には殆んど影響が見られなかつたが、太陽に直面した時の光電子の影響や、衛星の進行背後に電子温度計が入ったときの衛星のウェーブの影響が、データ解析の段階で考慮された。今日は太陽に直面する太陽電池パドルの先端に直角に取りつけられるので、少くとも太陽放射による光電子の影響は考慮せなくて良いと考えられる。

また、今回の観測では前回と異なり、太陽活動度がかなり高いと考えられるので、

電子温度の低緯度地帯の測地球的分布も異なるであろうし、また太陽活動に伴つて起きた地球磁場の擾乱により引き起される電子温度変化も多く観測されると思われる。

2. 測定原理

プラズマ中に浸された電極に高周波電圧（電子プラズマ周波数より低く、イオンプラズマ周波数より高い周波数のもの）を印加すると、シースの非直線性によつて電極の浮動電位（イオン電流と電子電流が等しくなる電位）が変化する。この電位変化 ΔV_f は次のようく表わされる。

$$\Delta V_f = G \cdot k T_e / e \cdot \ln \left(I_0 \left(\frac{ea}{k T_e} \right) \right)$$

a : 印加した高周波電圧の振幅 (単位ボルト)

e : 電子の電荷 $1.6 \times 10^{-19} \text{ C}$

k : ボルツマン定数

T_e : 電子温度, $^{\circ}\text{K}$

G : 増幅器利得

と表わされる。測定される量は ΔV_f であり、これから電子温度を算出することができる。しかしこのためには増幅器利得 G を正確に知らなくてはならず、電子温度算出の精度が G によって左右されることとなる。これを防ぐために実際には電極に与えられた高周波電圧の振幅を a とその 2 倍 $2a$ として交互に印加し、その時の浮動電位の変化分 ΔV_{f1} と ΔV_{f2} を求め、その比 γ から電子温度を求める。即ち γ は次のように表わされる。

$$\gamma = \frac{\Delta V_{f1}}{\Delta V_{f2}} = \frac{\ln \left[I_0 \left(\frac{2ea}{k T_e} \right) \right]}{\ln \left[I_0 \left(\frac{ea}{k T_e} \right) \right]}$$

尚、 I_0 は 0 次の変形ベッセル函数であり \ln は自然対数である。

この方法はオノトデータ処理の方法か通常の DC ランクミュアプローブのデータ処理に比較して格段に簡単であり、また、高周波を用ひることによつて電極表面の汚染の影響を受けないで信頼性の高いデータを得ることができた。また、測定回路も DC ランクミュアプローブ法に比べ簡単であり、はるかに少ない部品点数であるために、信頼性の観点からも優れており、小型軽量の測定器としてロケットや衛星の搭載機器として優れた性質をもつてゐる。

3. 測定器

ASTRO-A搭載用電子温度測定器のブロック図は第1図に示す通りであり。この機器は $70 \times 100 \times 70$ の直方体に収められており。重量は 0.5 kg である。この他に外径 150 mm の2分割プローブが長さ 60 mm のスリーブによって太陽電池パドルの先端に取り付けられており。センサー部の重量は 0.1 kg である。プローブ面は太陽電池パドルが展開された時に、行星の主軸と平行になるよう取り付けられており。なお、直方体外観図は第2図に示す。電子温度計仕様は下記の通りである。

(a) 性能

電子温度測定範囲 : $300^\circ\text{K} \sim 4000^\circ\text{K}$

プローブ印加電圧 : $0 \text{ V}, 0.4 \text{ Vp-p} \pm 10 \text{ mV}, 0.5 \text{ Vp-p} \pm 10 \text{ mV}$
 $0.8 \text{ Vp-p} \pm 16 \text{ mV}$, および $1 \text{ Vp-p} \pm 20 \text{ mV}$

高周波振巾ホールド時間 : $2 \times 0.5 \text{ sec}, 0.5 \text{ sec}, 0.5 \text{ sec}$
但し Quiet Mode 時のみ

(b) 高周波振巾波形

基振周波数 : $30 \text{ kHz} \pm 5\% \text{ 以内}$

振巾安定度 : $0.8 \text{ Vp-p} \pm 4\% \text{ 以内}$

歪 率 : $1\% \text{ 以下}$

(c) 増中器

増中度 : $20 \text{ db} \pm 5\%$

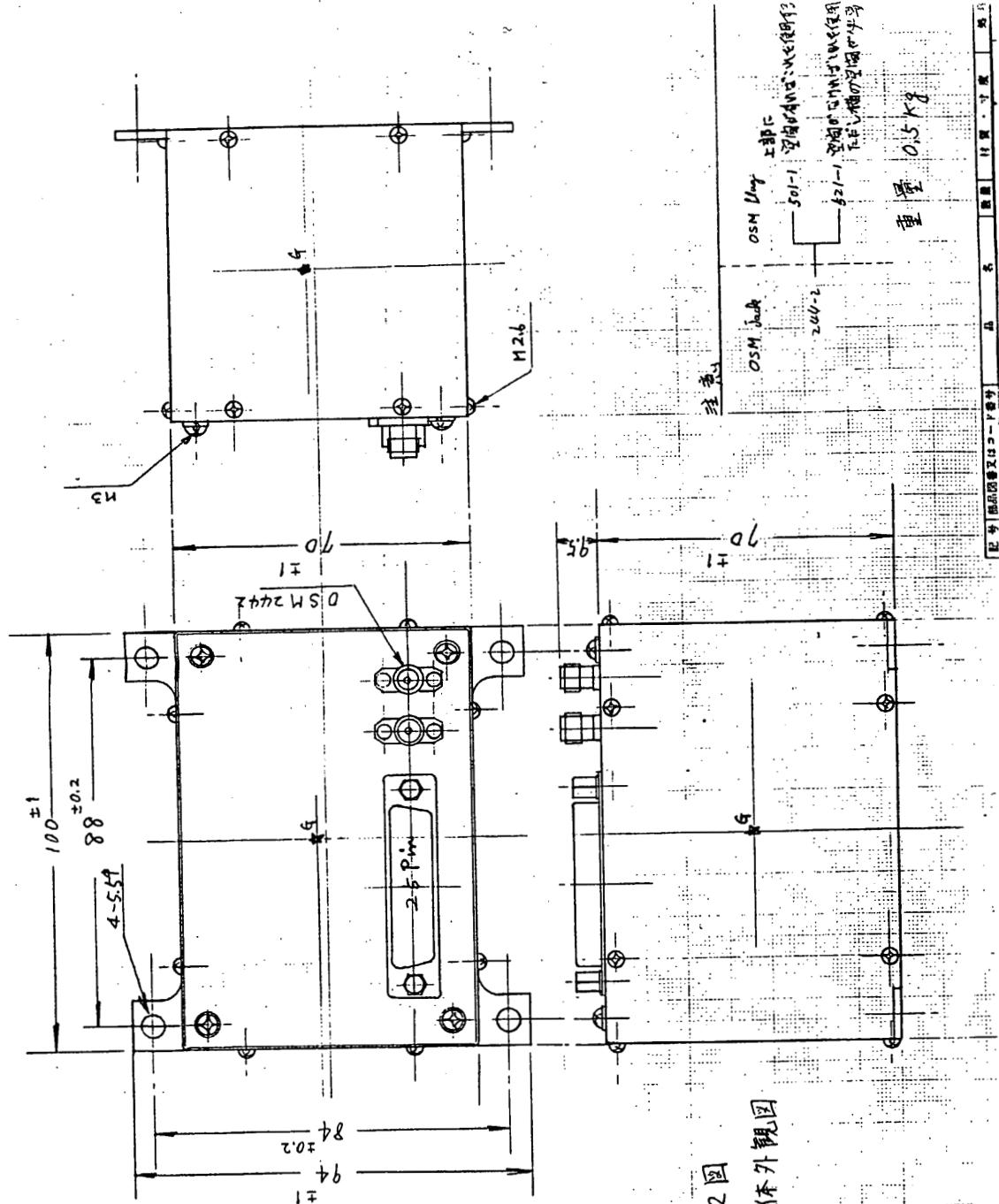
周波数特性 : $100 \text{ Hz} (-3 \text{ db})$

CMRR : $60 \text{ db} \text{ 以上}$

(d) 出力電圧

信号電圧は、2フレームにまたがる。4ワードを使って電子温度計の3つのレベル、および行星電位が送られる。即ち偶数frameのW34には行星電位0から6Vを出力から、3Vに縮めた行星電位の出力、同じ偶数frameのW98には電極に最大高周波電圧を印加した時に生じる浮動電位のそれ、続く奇数frameのW34には次に低いレベル、同じ奇数frameのW98には高周波電圧を印加しない時のレベルが送られる。

(e) 無負荷時における高周波電圧の漏れは $50 \text{ mV} \text{ 以内}$



卷之二

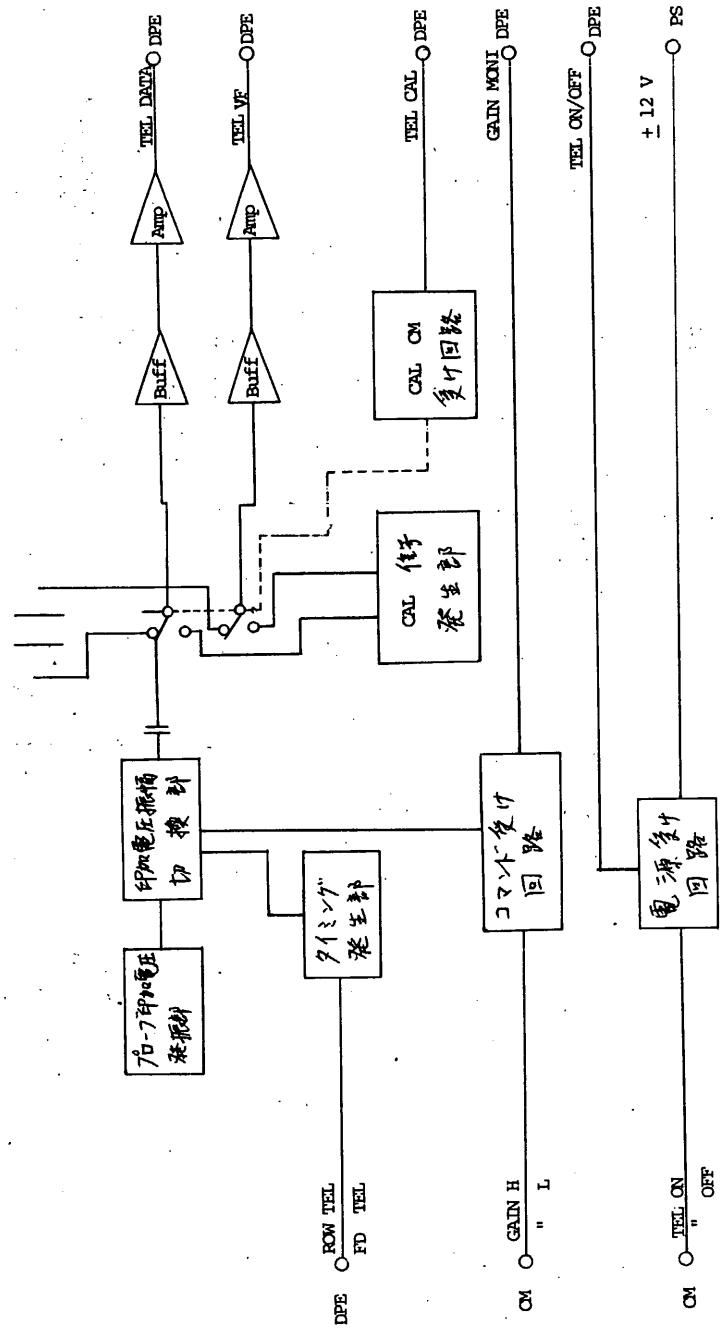


圖 1 圖 電子溫度計

(f) 消費電力

±12V : 20 mA

-12V : 20 mA

+Bus : 20 mA (但し CAL ON 時 6 sec; GAIN 切換時 25 msec)

4. コマンド項目

(1) TEL-ON; AD-15, EX-12

このコマンドの answer は F57 W67 の Maximum Bit B0 の 1 が 0 で判定す。

(2) TEL GainH or L (高周波電圧の振幅を 0.5 V から 0.4 V あるいは
(は その逆に) 切り換える command).

Gain H ; AD-15, EX-3

Gain L ; AD-15, EX-4

F57 W67 の Bit で判定す。

5. Inflight Calibration

プローブに加える高周波電圧を検波整流して、電子温度測定用増幅器に加えること
によって総合的な校正とする。

姿勢制御・検出機器

SA班

姿勢制御装置

SA班

概要

SA班

ASTRO-Aの主なミッションの1つは太陽観測であるため各種の科学ミッション機器を太陽方向に指向させる必要がある。

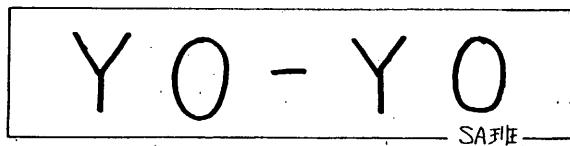
ASTRO-Aの姿勢制御装置は衛星スピンドルを太陽方向から $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ の範囲に安定に指向させ、更に軌道投入時に打上ロケットから与えられる 120 rpm の初期スピンを 5 ± 0.5 rpm に減衰させ、かつこれを維持する機能を有する事により上記ミッション要求を遂行する事を使命とするものである。

本節では上記姿勢制御系を構成する以下の各サブシステムの設計に関する報告を行い、最後に姿勢制御系に対する解析の中間結果を記述する。

但し、姿勢観測機器については本節では記述しない。

<姿勢制御系を構成する機器>

- Y o - Y o デスピナ
- ニューテーションダンパー
- 磁気姿勢制御装置
- M A C コイル
- M S C コイル
- M B C コイル



SA班

ヨーヨーデスピナは、一端爪（ヨーヨーマス）を付けた2本のワイヤと、これを衛星の外周に巻きつけて保持し、且つこれを分離するためのメカニズムから構成される。

ヨーヨーデスピナを切り離すと、2個のヨーヨーマスは衛星のスピンドルによる遠心力により、スピンドルに對称に飛び出し、展開運動をして衛星の角運動量を奪って宇宙空間に飛び去る。その結果、ヨーヨーマスの質量及びワイヤ長さを適当に選ぶことにより、衛星のスピンドル速度を所定の割合で減速することができる。

ASTRO-Aでは、初期スピンドル速度132 rpmをヨーヨーデスピナで減速後、太陽電池パドルを展開し、最終的に5 rpmとする。

$$\begin{array}{ll} \text{パドル展開前スピンドルまわり慣性モーメント} & I_{R1} = 2.296 \text{ kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}^2 \\ \text{パドル展開後} & I_{R2} = 2.908 \text{ kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}^2 \end{array} \} \text{(暫定値)}$$

よりパドル展開後のスピンドル速度を5 rpmとするには、パドル展開前のスピンドルは、
 $5 \times (I_{R2} / I_{R1}) = 6.3 \text{ rpm}$ となる。

MS-T4のヨーヨー作動に一部不具合があった（詳細についてはM-3S-1号機実験報告書を参照）。その推定原因としてヨーヨーマスのホルダーからの離脱逃れの可能性が強いため、ASTRO-Aのヨーヨーでは、以下の対策および認定試験を行った。

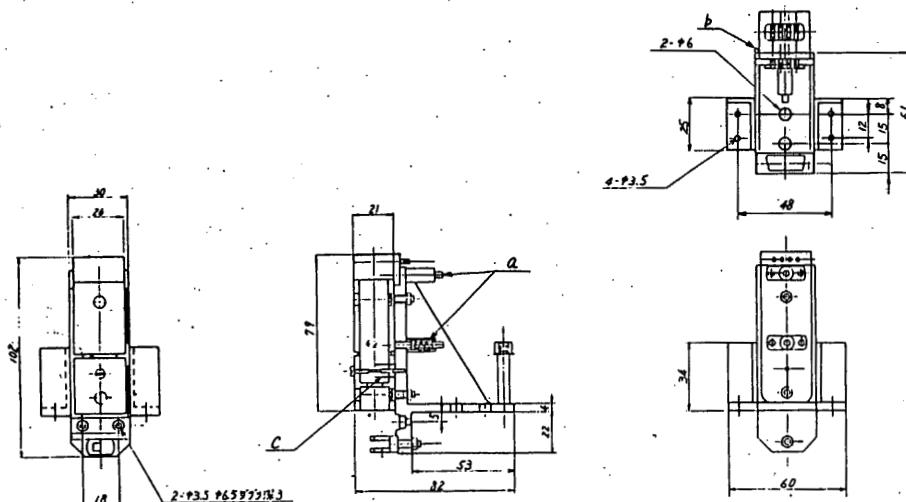
- マスとホルダ間にスプリングを入れ、切り離しを確実にする。
- ホルダの片端につばを付けて、ワイヤ張力を有効利用する。
- ピンとの干渉を防ぐためワイヤカッタの抜け穴を 2mm^ϕ から 6mm^ϕ に拡大
 次頁の図に改良点を示した。認定試験の結果
 - ヨーヨーマスに遠心力相当の力が加われば離脱する。
 - 遠心力なしもスプリングとワイヤ張力により離脱する。
 - 2つのマスの離脱時間差は30±20 msec以内

を確認してある。

以下に ヨーヨーデスピナの主要諸元を記す。

1. 方式	硬式ヨ-ヨ-デスピナ
2. ワイヤ巻数	2.5巻(長さ7.762m, 重量85.4gr)/本
3. ヨ-ヨ-マス重量	122.5gr/個
4. スピン減速率	$6.3/132 = 0.0473$
5. マス切離方式	ワイヤカットによる3ピン切離 (作動はコマンドによる)
6. 最大張力	38kg
7. ワイヤ切離方式	フックによる自動ラジアルリース
8. 外観	下に図示

(尚マス重量は 慣性モーメント実測後 最終調整を行う)



ヨ-ヨ-デスピナ 外観図

ニューテーション・ダンパ(ND)

SA班

東大宇宙研・二宮研究室

日本電気(株)

2.1.3.1 概要

ニューテーション・ダンパ(以下、NDと略称する)は、ASTRO-Aの姿勢を精度よく安定させるために、受動制動方式によるニューテーション・ダンピング機能を有し、NDに封入された作動流体の運動によってエネルギーを消散するものである。

すなわち、ASTRO-Aの姿勢制御系は外乱トルク・制御トルク等によって誘発される衛星のニューテーション運動を顕著に減衰するために全運用期間に亘ってNDのエネルギー消散によるニューテーション・ダンピングを実行する。

顕著な減衰特性を示すNDとして、スピンドルに垂直な円環型ニューテーション・ダンパの開発を行い、封入流体の平衡位置による動アンバランスの増大効果を考慮してダンパの封入量とオフ・センタを設定した。

また、NDは受動制御方式によるダンパとして、以下に示すような物理的特性および機械的特性を有し、使用環境条件に適合する信頼性・品質管理が施されている。

2.1.3.2 機能

本ニューテーション・ダンパは受動制御方式によるニューテーション・ダンピング機能を有するものであり、NDのエネルギー消散によって衛星のニューテーション運動を減衰させる。

2.1.3.3 構成

ニューテーション・ダンパは、円環部・封入部および作動流体より構成され、円管断面のトーラス構造を有する。

(1) 円環部

- ・ 使用材料 SUS-304
- ・ 円環中心径 $\phi 780$
- ・ 円管内径 $\phi 20$

(2) 封入部

- ・ 使用材料 Cu
- ・ 封入法 真空封入

(3) 作動流体

- 流 体 名 シリコーン・オイル
- 比 重 0.92
- 動 粘 性 係 数 5 c s t

2.1.3.4 性能

スピン軸と垂直な面内に配置された円環型ニューテーション・ダンパは封入流体の動的運動によってニューテーション・エネルギーを消散する。

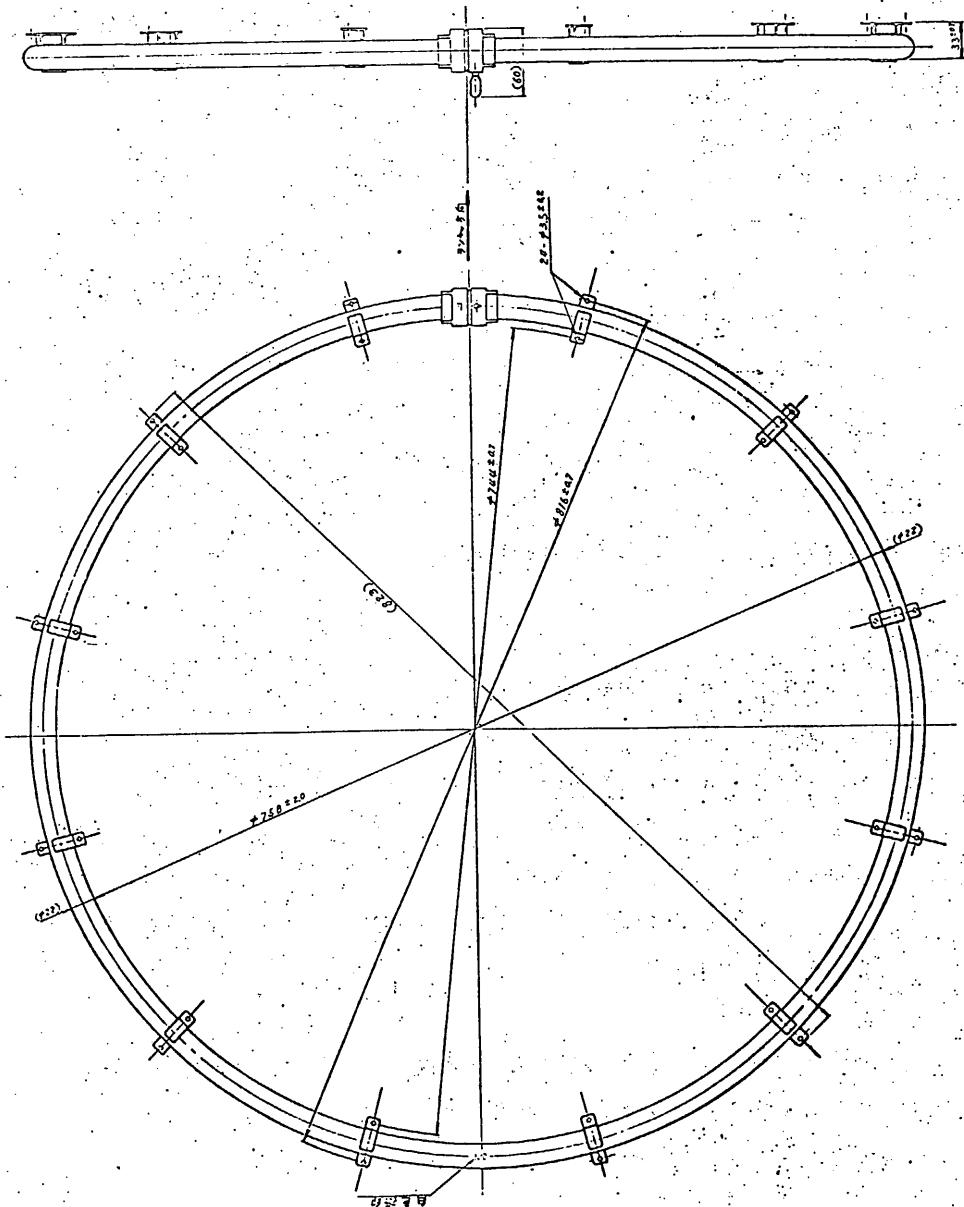
(1) 動理的性能

- 減 衰 時 定 数 1.0 分以内 (スピン速度 5 r p m 時)
- 中 心 角 $2\pi \approx 133.6$ 度
- 封 入 量 $286 \text{ c c } / (\text{at } 24^\circ\text{C} \text{ } 5 \times 10^{-3} \text{ atm 以下})$
- リ ー ク 量 $1.0 \text{ atm} \cdot \text{c c} / \text{year}$ 以下
- オ フ フ センタ 20 mm
- 重 心 距 離 衛星重心より ND 中心面までの直交距離 $\approx 370 \text{ mm}$

(2) 機械的性能

- 外 形・寸 法 図 2.1.3-1 の ND 外観図に示す。
- 重 量 2.0 K G W 以下
- 配 置 スピン軸と垂直な面内に設置

図 2.1.3-1 ニューテーション・ダンパ外観図



磁気姿勢制御装置

SA班

東大宇宙研 二宮研究室
日本電気(株)

2.1.4.1 概要

本装置は、地球磁場と、コイルによって作られた磁気モーメントとの相互作用によって、衛星の姿勢制御を行なうためのものである。この装置が行なう姿勢制御は、次の3種類である。

(1) スピン軸制御 (MACコイルによる)

スピン軸を太陽から 1.2° オフセットした角度 ($\pm 0.5^\circ$) の精度で保持する。

(2) スピンレート制御 (MSCコイルによる)

衛星のスピナップ又は、スピンドウンを行なう。

(3) 磁気バイアス制御 (MBCコイルによる)

衛星自体の磁気モーメントを任意の値に調節する。

2.1.4.2 機能

図2.1.4-1に機能ブロック図を示す。

(1) スピン軸制御

地磁気センサ信号 (GA-X) の極性及び、サンセンサの太陽角データから MACコイルに流す電流の極性、時期を判断し、実行する。電流の大きさは3段階に切替え可能である(閉ループによるスピン軸制御)。

ディレイコマンドによる、MACコイル電流ON/OFF制御及び極性制御も行なう(開ループによるスピン軸制御)。

(2) スピンレート制御

ディレイコマンドのスピナップ/DOWN指令に従い、地磁気センサ信号の極性によって MSCコイルに流す電流の極性、時期を判断し実行する。

コイル電流の大きさは一定である。

(3) 磁気バイアス制御

コマンドによって設定された任意の大きさの電流を MBC-Zコイルに流し磁化する。RESETコマンドでは、負側の最大電流 ($-325mA \pm 10\%$) を流し、EXECUTEコマンドでは、正側の任意の電流 ($0 \sim 300mA$, 127ステップで設定可能) を流す。電流を流す期間は、100 msec ~ 250 msec である。

2.1.4.3 性能

(1) スピニ軸目標角度

S-DB NARROW時 : $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ 太陽角
S-DB WIDE 時 : $2.2^\circ \pm 1.5^\circ$ 太陽角

ただし分解精度は 0.5° である。

(2) 地磁気デッドバンド

G-DB NARROW時 : $\pm 210 \text{ mV}$ ($\pm 3500 \text{ r} / \text{C}$ 相当)
G-DB WIDE 時 : $\pm 450 \text{ mV}$ ($\pm 7500 \text{ r} / \text{C}$ 相当)

(3) MACコイル電流 (コイル抵抗 77Ω)

MAC High 時 : $175 \text{ mA} \pm 10\%$
MAC Medium 時 : $75 \text{ mA} \pm 10\%$
MAC Low 時 : $32 \text{ mA} \pm 10\%$

(4) MSCコイル電流 (コイル抵抗 47Ω)

$250 \text{ mA} \pm 10\%$

(5) MBCコイル電流 (コイル抵抗 40Ω)

RESET 時 : $-325 \text{ mA} \pm 10\%$
EXECUTE 時 : $0 \sim 300 \text{ mA}$, 127 step
EXECUTE 設定精度 : $\pm 1.2 \text{ mA}$

(6) コマンド項目

リアルタイムコマンド 20 項目, ディレイタイムコマンド 6 項目

(7) テレメータ項目

ACE-ON/OFF (パラレル 1 bit データ)
MBC-ON/OFF (")

MAC-OPEN/CLOSE (")
ACE-STATUS (シリアル 8 bit データ)
MBC-電流設定モニタ (")

通電モニタ (1 bit) を含む。

(8) 消費電力 (ACE-ON, MBC-OFF 時)

	スタンバイ時	ピーク時
+BUS系	400 mW以下	9.8 W 以下
+12V系	300 mW以下	300 mW以下
-12V系	220 mW以下	220 mW以下

+ 5 V 系 45 mW 以下 45 mW 以下

+ 15 V 系 - 3 W 以下

ただし、+ B U S 系はコイルでの消費電力も含む。

2.1.4.4 機械的性能

(1) 寸法及び外観

図 2.1.4-2 に示す。

(2) 重 量

3.0 kg 以下

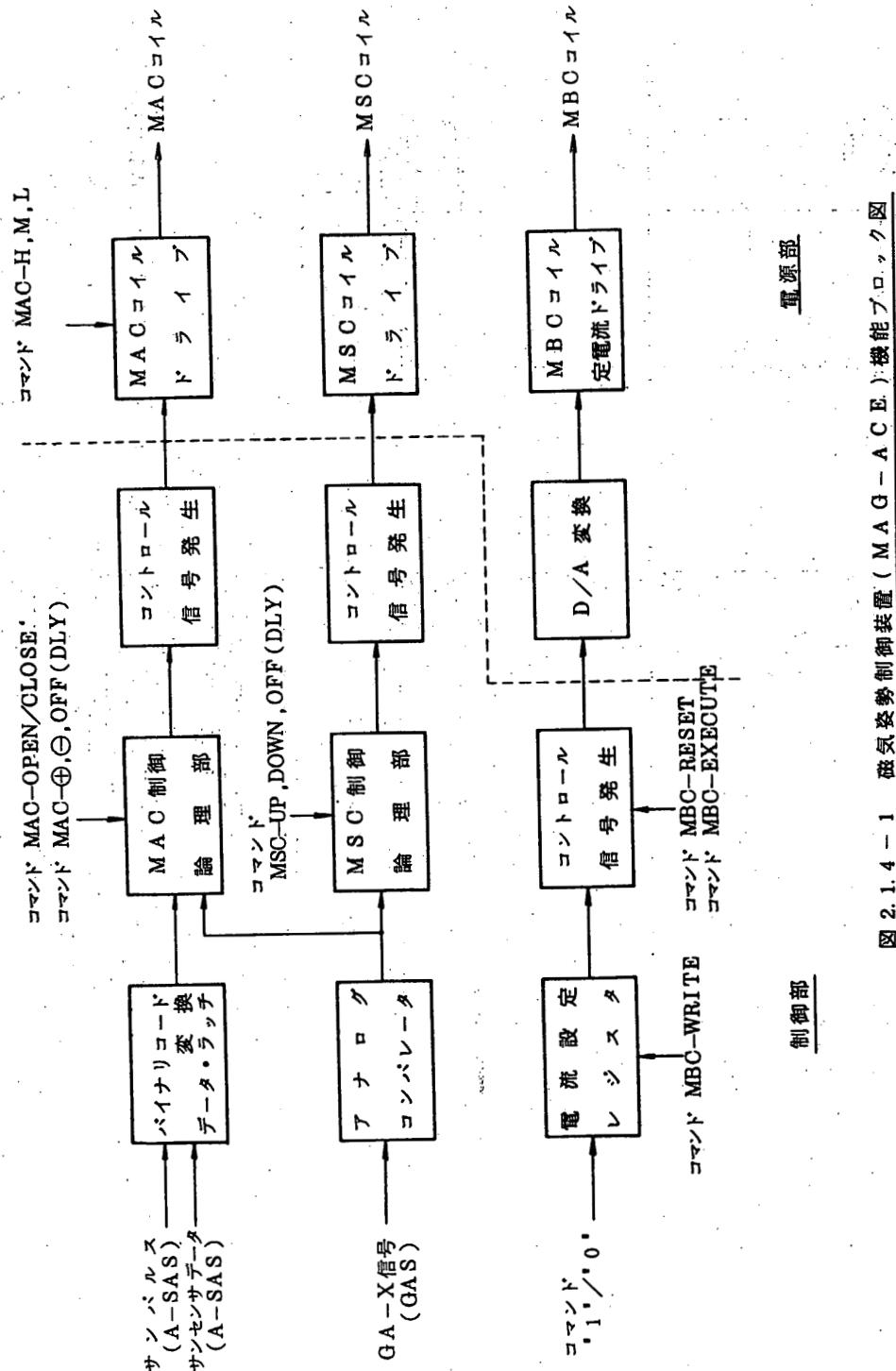
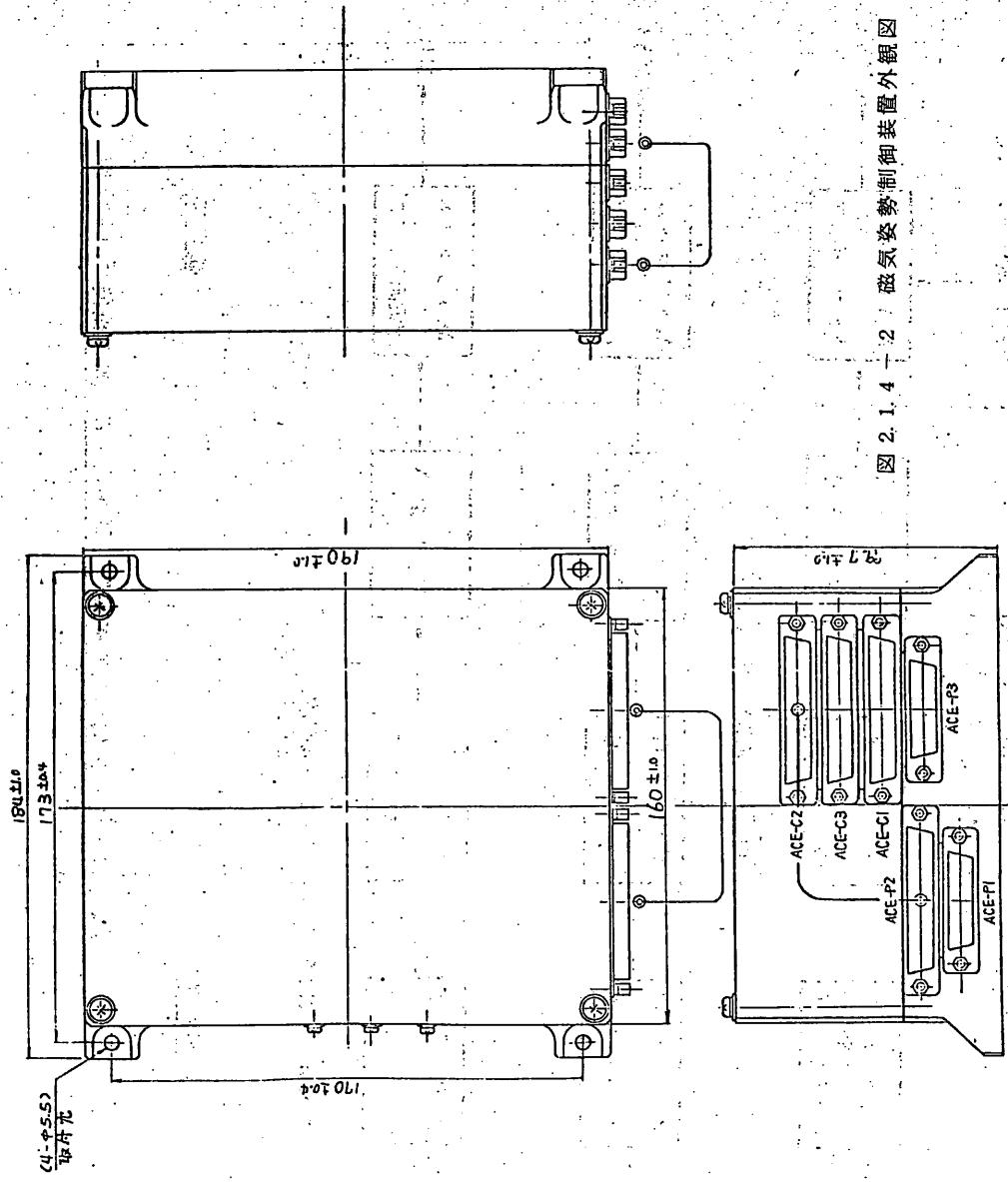


図 2.1.4-1 磁気姿勢制御装置 (MAG-ACE) 機能ブロック図

図 2.1.4-2 磁気姿勢制御装置外観図



MACコイル(MAC)

SA班

東大宇宙研 二宮研究室

日本電気(株)

2.1.5.1 概要

MACコイル(MAGNETIC ATTITUDE CONTROL COIL)はASTRO-Aのスピン軸を太陽方向に精密指向させるために、磁気姿勢制御方式によるスピン軸方向制御機能を有し、衛星のスピン軸と垂直な面内に巻かれた円環型空心コイルに通電することによって所定の磁気モーメントを発生するものである。

すなわちASTRO-Aの磁気姿勢制御系はMACコイルの設定磁気モーメントと地球磁場との相互干渉による制御トルクを利用し衛星の姿勢誤差を常に減少させるようスピン軸方向制御を実行する。

MACコイルの開発は、サブシステム・コンポーネントとしての機能要求に基づき、電気的・機械的・熱的インターフェースを考慮して円環型空心コイルの設計製作を行い、所定の磁気モーメントを発生する磁気トルカとしての性能を得ることができた。また、MACコイルは磁気トルカとして、以下に示すような電気的性能および機械的性能を有し、使用環境条件に適合する信頼性・品質管理が施されている。

2.1.5.2 機能

本MACコイルは、磁気姿勢制御方式によるスピン軸の方向制御機能を有するものであり、空心コイルの設定磁気モーメントと地球磁場との相互干渉によって所要制御トルクを発生する。

2.1.5.3 構成

MACコイルはコイルケース部、コイル部およびコイル端子部より構成され、矩形断面の円環型ボビン構造を有する。

(1) コイルケース部

- 使用材料 FRP
- 円環中心径 $\phi 680$
- 矩形断面外径 $41 (W) \times 22 (H) \text{ mm}$

(2) コイル部

- 使用線材 SBW-A2-0PVF

- ・ コイル線径 導体径: $\phi 0.65$
標準外径: $\phi 0.73$
- ・ コイル線長 $\approx 930\text{ m}$
- ・ コイル巻数 435 turns/coil
- ・ 矩形断面外径 $\text{口}16$
- ・ 有効断面積 0.36 mm^2

(3) コイル端子部

- ・ 中継端子 タレット端子
- ・ 接続ケーブル KT-22(19)U-H
- ・ コネクタ DEM-9P-NMB①

2.1.5.4 性能

スピン軸と垂直な面内に巻かれた円環型MACコイルは、空心コイルに通電することによって所定の磁気モーメントを発生する。

(1) 電気的性能

- ・ 磁気モーメント HIGH: $\pm 27.6\text{ AT m}^2$ (標準値)
MEDIUM: $\pm 11.8\text{ AT m}^2$ (標準値)
LOW: $\pm 5.1\text{ AT m}^2$ (標準値)
- ・ コイル電流 HIGH: $\pm 17.5\text{ mA}$ $\pm 10\%$
MEDIUM: $\pm 7.5\text{ mA}$ $\pm 10\%$
LOW: $\pm 3.2\text{ mA}$ $\pm 10\%$
- ・ コイル電圧 HIGH: $\pm 13.5\text{ V}$ $\pm 10\%$
MEDIUM: $\pm 5.7\text{ V}$ $\pm 10\%$
LOW: $\pm 2.5\text{ V}$ $\pm 10\%$
- ・ コイル抵抗 7.70Ω
- ・ 消費電力 2.4 W MAX

(2) 機械的性能

- ・ 外形・寸法 図2.1.5-1のMACコイル外観図に示す。
- ・ 重量 2.3 KGW
- ・ 配置 スピン軸と垂直な面内に設置

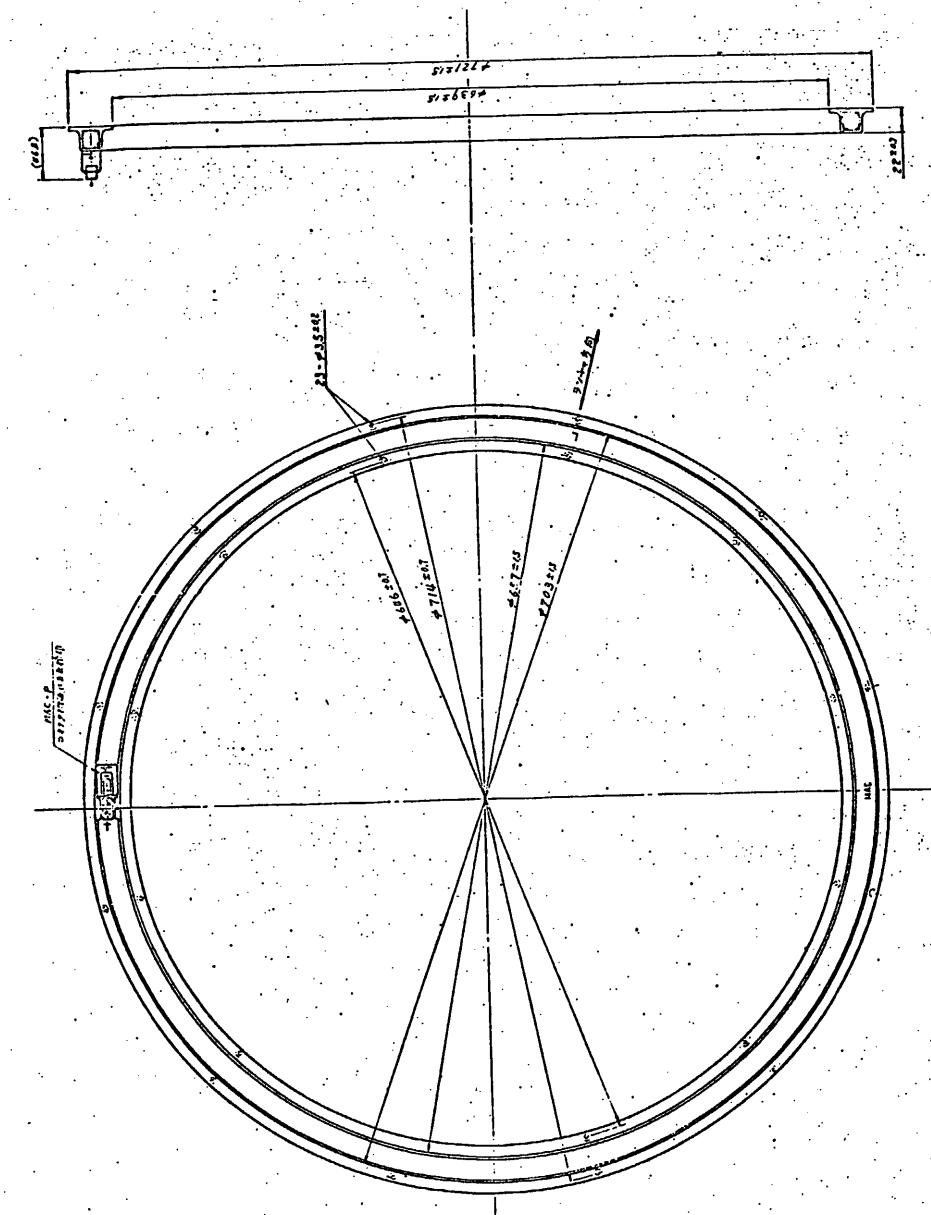


図 2.1.5-1 MAC コイル外観図

MSCコイル(MSC)

SA班

東大宇宙研 二宮研究室

日本電気(株)

2.1.6.1 概要

MSCコイル(MAGNETIC SPIN CONTROL COIL)はASTRO-Aのスピンドル速度を一定に保持するため磁気姿勢制御方式によるスピンドル速度制御機能を有し、衛星のスピンドル軸の平行な面内に巻かれた円環型空心コイルに通電することによって、所定の磁気モーメントを発生するものである。

すなわちASTRO-Aの磁気姿勢制御系はMSCコイルの交番電流による極性切替をスピンドル1/2周期で行うことにより設定磁気モーメントと地球磁場との干渉トルクを利用して、スピンドル速度制御を実行する。

MSCコイルの開発は、サブシステム・コンポーネントとしての機能要求に基づき電気的・機械的・熱的インターフェースを考慮して円環型空心コイルの設計製作を行い、所定の磁気モーメントを発生する磁気トルカとしての性能を得ることができた。

また、MSCコイルは磁気トルカとして、以下に示すような電気的性能および機械的性能を有し、使用環境条件に適合する信頼性・品質管理が施されている。

2.1.6.2 機能

本MSCコイルは、磁気姿勢制御方式によるスピンドル速度制御機能を有するものであり、空心コイルの設定磁気モーメントと地球磁場との相互干渉によって所要制御トルクを発生する。

2.1.6.3 構成

MSCコイルは、コイルケース部、コイル部およびコイル端子部より構成され、矩形断面の円環型ボビン構造を有する。

(1) コイルケース部

- 使用材料 F R P
- 円環中心径 $\phi 300$
- 矩形断面外径 $43.5 (W) \times 24.5 (H)$

(2) コイル部

- 使用線材 S B W - A ℓ - 0 P V F

- ・ コイル線径 導体径: $\phi 0.65$
標準外径: $\phi 0.73$
- ・ コイル線長 $\approx 57.0 \text{ m}$
- ・ コイル巻数 605 turns/coil
- ・ 矩形断面外径 $\square 18$
- ・ 有効断面積 0.07 m^2

(3) コイル端子部

- ・ 中断端子 タレット端子
- ・ 接続ケーブル K-22(1.9)U-H
- ・ コネクタ DEM-9P-NMB①

2.1.6.1 性能

スピンドル軸と平行な面内に巻かれた円環型MSCコイルは空心コイルに通電することによって所定の磁気モーメントを発生する。

(1) 電気的性能

- ・ 磁気モーメント $\pm 1.05 \text{ A T m}^2$ (標準値)
- ・ コイル電流 $\pm 250 \text{ mA} \pm 10\%$
- ・ コイル電圧 $\pm 1.17 \text{ V} \pm 10\%$
- ・ コイル抵抗 4.70Ω
- ・ 消費電力 2.9 W MAX

(2) 機械的性能

- ・ 外形寸法 図2.1.6-1のMSC外観図に示す。
- ・ 重量 1.3 KGW
- ・ 配置 スピンドル軸と平行な面内に設置

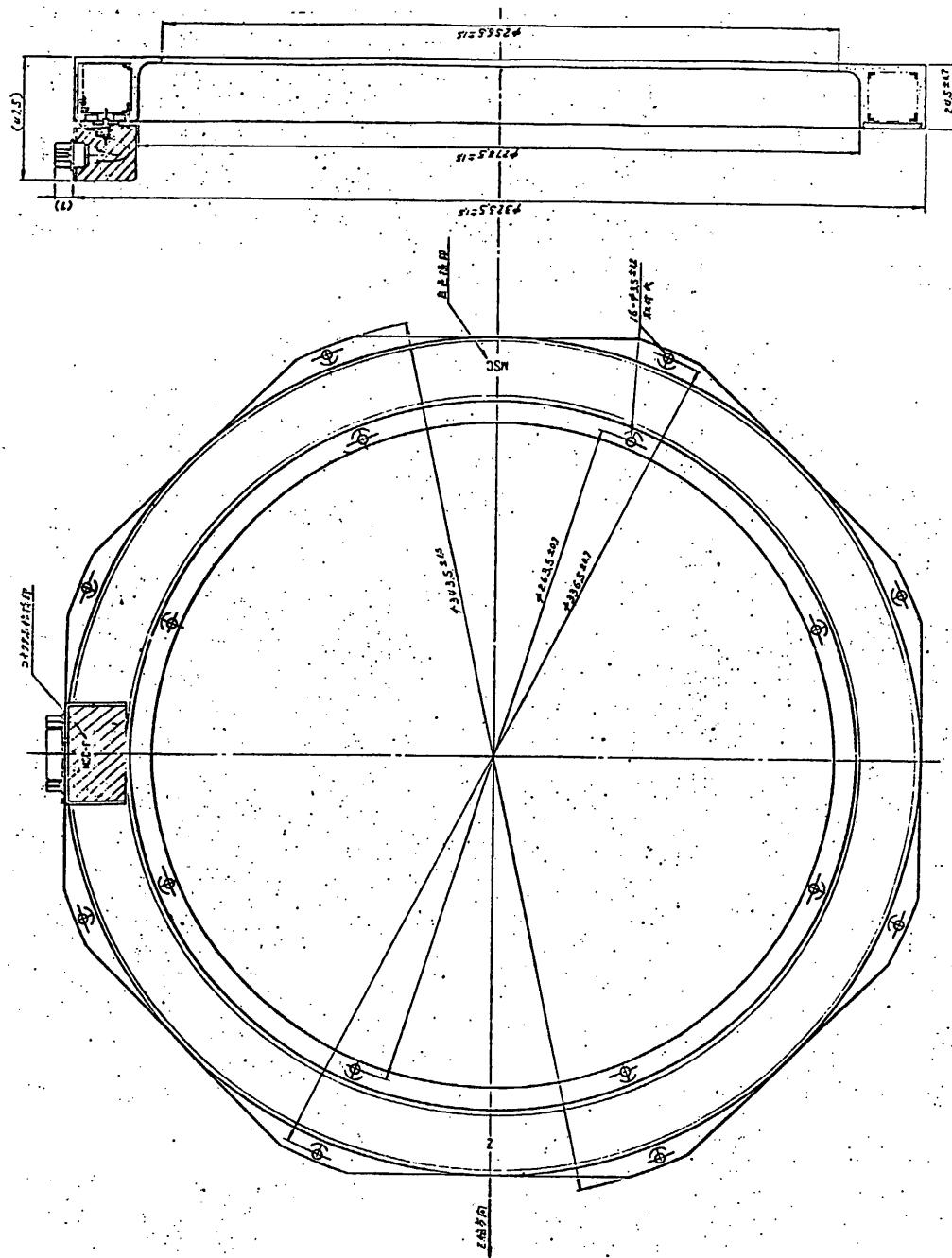


図 2.1.6-1 M S C 外観図

MBCコイル(MBC)

SA班

東大宇宙研 二宮研究室

日本電気(株)

2.1.7.1 概要

MBCコイル(MAGNETIC BIAS CONTROL COIL)はASTRO-Aの姿勢を正確に保持するために磁気姿勢制御方式による残留磁気モーメントの補正機能を有し、衛星のスピン軸と平行な面内に設置された有心コイルを磁気的にチャージすることによって衛星と等価な残留磁気モーメントを発生するものである。

すなわち、ASTRO-Aの磁気姿勢制御系は残留磁気モーメントによって誘発される外乱トルクを相対的に消去するために、軌道全周に亘ってMBCコイルの磁化設定による残留磁気モーメントの補正を実行する。スピン衛星では、残留磁気モーメントの横方向成分は、地磁気との干渉トルクによる作用が軌道一周平均でキャンセルされるため軸方向成分に対してだけ残留磁気モーメントの補正を考慮する。

MBCコイルの開発はサブシステム・コンポーネントとしての機能要求に基づき、電気的・機械的・熱的インターフェースを考慮して円柱型有心コイルの設計製作を行い、所定の残留磁気モーメントを設定するチャージャブル・マグネットとしての性能を得ることができた。

また、MBCコイルはチャージャブル・マグネットとして、以下に示すような電気的性能および機械的性能を有し、使用環境条件に適合する信頼性・品質管理が施されている。

2.1.7.2 機能

本MBCコイルは、磁気姿勢制御方式による残留磁気モーメントの補正機能を有するものであり、有心コイルの磁性体を磁化設定することによって相対的に衛星の残留磁気モーメントを消去する。

2.1.7.3 構成

MBCコイルは、コイルケース部、コイル部およびコイル端子部より構成され、円筒形のモールド構造を有する。

(1) コイルケース部

- ・ 使用材料 F R P

- 形 状 $\phi 30 \times 200$ (L) =
- (2) コイル部
 - a 磁性体
 - 磁性材料 日立研製リメンダ材
 - 形 状 $\phi 5.6 \times 160$ (L) =
 - 残留磁化(Br) 8.9 K Gauss
 - 角形比 49.4 %
 - 保磁力(Hc) 37.7 Oe
 - キュリー温度 800 °C
 - b ソレノイド
 - 使用線材 SBW-Cu-0PVF
 - ソレノイド線径
 - 導体径: $\phi 0.40$
 - 標準外径: $\phi 0.46$
 - ソレノイド線長 292 m
 - ソレノイド巻数 7040 turns
 - 有効断面積 1.37 cm^2
- (3) コイル端子部
 - 中継端子 タレット端子
 - 接続ケーブル KT-22(19)U-H
 - コネクタ 丸型レセプタクル

2.1.7.4 性能

スピンドルと平行な面内に設置された有心コイルに通電し、磁性体を磁化設定することによって、衛星と等価な残留磁気モーメントを発生する。

- (1) 電気的性能
 - 残留磁気モーメント $-1.8 \leq M (\text{ATm}^2) \leq +1.8$ (標準値)
 - 飽和磁化 $-1.8 \leq B (\text{KGauss}) \leq +1.8$
 - 磁化力 $-200 \leq H (\text{Oe}) \leq +200$
 - コイル電流 RESET : -325 mA
 - EXECUTE : $0 \leq I (\text{mA}) \leq 300$
 - コイル電圧 RESET : -13.5 V
 - EXECUTE : $0 \leq V (\text{Volt}) \leq 1.2$
 - コイル抵抗 39.9 Ω
 - 消費電力 4.6 W MAX (設定時)

(2) 機械的性能

- ・ 外 形・寸 法 図 2.1.7-1 の M B C コイル外観図に示す。
- ・ 重 量 1.0 K G W 以下
- ・ 配 置 スピン軸と平行な面内に設置。

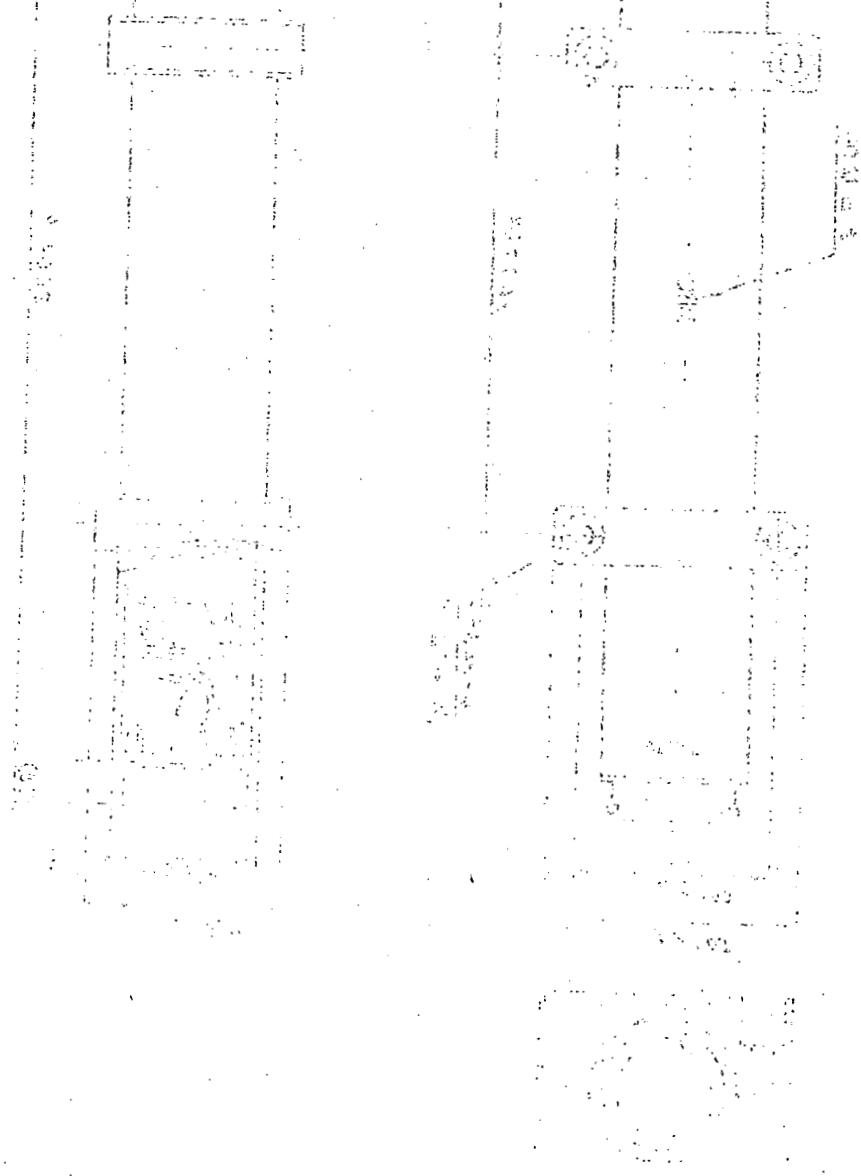
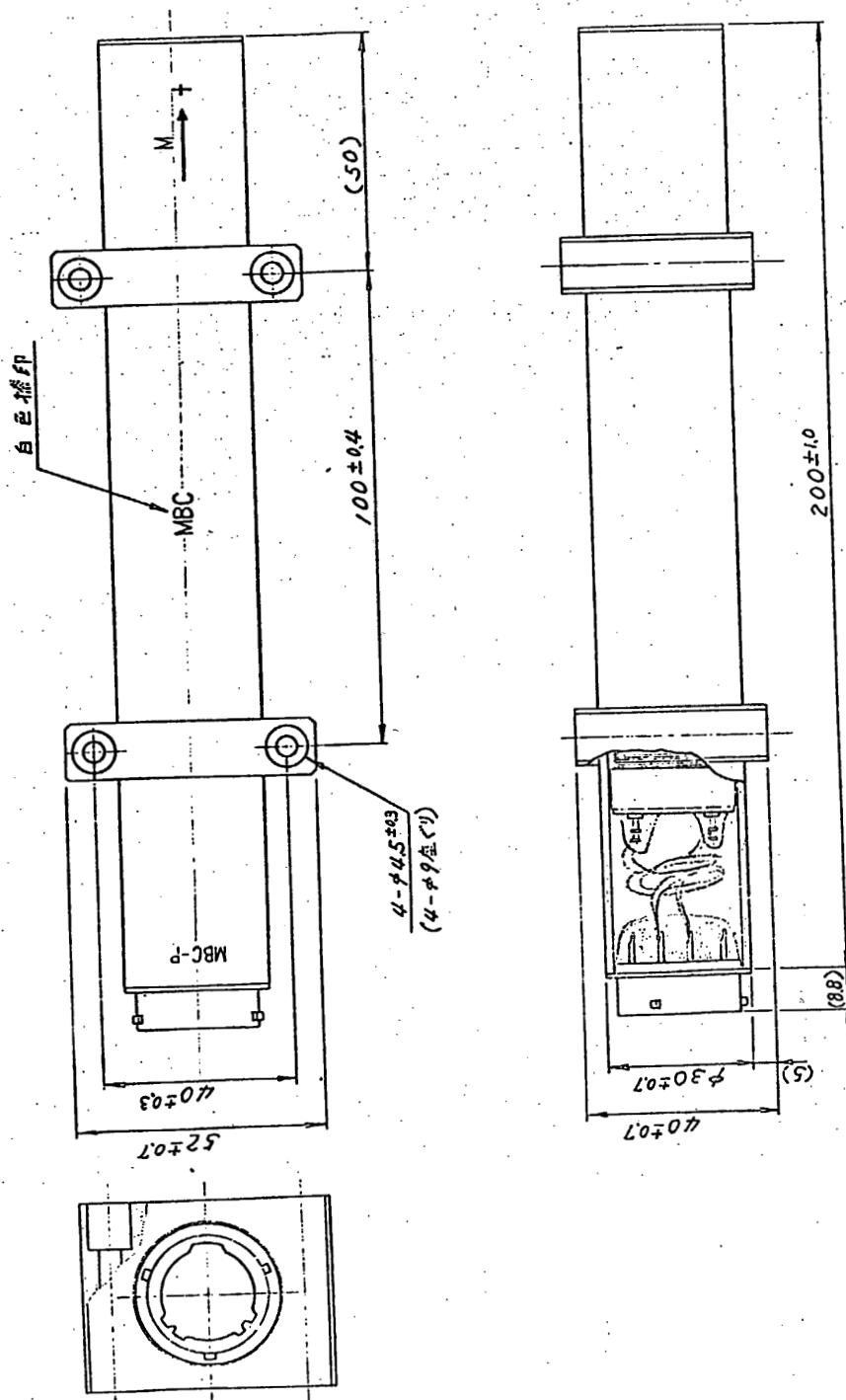


図 2.1.7-1 MBC コイル外観図



姿勢解析

SA班

東大宇宙研 二宮研究室

日本電気(株)

2.1.8 姿勢解析

本項では前項までに記述した各機器及びその他の姿勢観測機器により構成される姿勢制御系がミッションからの要求を満足する事を確認する目的で行われた姿勢解析作業の中間的な結果を記述する。尚、本解析作業は A S T R O - A の P M 設計段階から継続して行われているものであるので、一部に P M 時の解析結果を引用する部分がある。

以下に本項に記述する解析項目を示す。

- ・機能要求
- ・制御系構想
- ・磁気姿勢制御系性能解析
- ・ニューテーションに対する解析

2.1.8.1 機能要求

A S T R O - A のミッション機器から姿勢制御系に対する要求は以下の 3 項目に要約される。

- ・磁気姿勢制御系により
 - スピン軸を太陽方向から $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ の範囲に制御する。
 - スピン速度を $5 \pm 0.5 \text{ rpm}$ の範囲に制御する。
- ・ニューテーションダンパーにより速やかにニューテーションを減衰させる。
- ・姿勢観測器により衛星の姿勢観測を行う。

2.1.8.2 制御系構想

(1) ミッション要求

A S T R O - A の姿勢制御系に対するミッション側からの要求は以下の通りである。

- ・スピン軸を太陽方向から $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ の範囲に制御する。
- ・スピン速度を $5 \text{ rpm} \pm 0.5 \text{ rpm}$ に制御する。
- ・受動的にニューテーション制御を行なう。
- ・姿勢観測を行なう。

(2) 制御系の機能

上記要求条件に対し姿勢制御系は以下の制御機能を有する。

<スピニ軸方向制御>

- ・スピニ軸方向に適当量の磁気モーメントを発生させ地磁気との干渉により生ずるトルクによりプリセッション制御を行なう。

- ・磁気モーメント設定値 $\begin{cases} \text{高: } 27 \text{ ATm}^2 \\ \text{中: } 11 \text{ ATm}^2 \\ \text{低: } 5 \text{ ATm}^2 \end{cases}$
- ・磁気モーメント極性切替 $\begin{cases} \text{開ループ系: PRT からの遅延コマンドによる。} \\ \text{閉ループ系: GA, A-SAS 信号を使ったオーボード ACE からの信号による。} \end{cases}$

<スピニ速度制御>

- ・ヨーヨーデスピナにより 5.5 rpm にデスピンする。
- ・太陽電池パドル展開により 5 rpm にデスピンする。
- ・衛星 Y 軸方向に磁気モーメントを発生させ地磁気との干渉により発生するトルクによりスピニ速度を制御する。
- ・磁気モーメント設定値: 10 ATm²
- ・磁気モーメント極性切替: ACE による。

<ニューテーション減衰>

- ・スピニ軸に垂直な面内に取付けられた液体円環ダンパによる。
- ・液体種類: シリコンオイル (5 cst)
- ・液体充填度: 37%
- ・ニューテーション減衰時定数 ≤ 10 分
- ・管断面内径: $20 \text{ } \phi \text{ mm}$
- ・円環部中心径: $780 \text{ } \phi \text{ mm}$
- ・円環部中心オフセット: $20 \text{ } \phi \text{ mm}$
- ・重心面～取付面距離 $\leq 370 \text{ } \phi \text{ mm}$

<姿勢観測>

- ・スピニ型サンセンサ (2 台), 水平線センサ (2 方向)
- 地磁気センサ (3 軸) によりスピニ軸方向を決定する。

<残留磁気モーメント補正>

- ・衛星残留磁気モーメントを 1 本の MBC コイルにより補正する。
- ・MBC 最大値: 1.6 ATm^2
- 〃 設定刻み: 0.05 ATm^2

図 2.1.8-1 に姿勢制御系の機能図を示す。

(3) 制御系概念構想

A S T R O - A の姿勢制御系は前項に記述した機能を遂行するために以下の各サブシステムより構成される。本項では前項に記述した諸機能を遂行するために以下の各サブシステムを有機的に結合する事により構成される、姿勢制御系の概念的な構想を見直す事を目的として、以下の各項目の検討を行う。なお A S T R O - A の姿勢制御系の概念構想は P M 段階に確立されている。

＜姿勢制御系を構成するサブシステム＞

姿勢センサ：地磁気センサ (G A) × 3 軸

姿勢制御用サンセンサ (A S A S) 1 台

側面サンセンサ (S S A S) 1 台

水平線センサ (H O S) 南北 2 方向

制御エレクトロニクス：磁気姿勢制御エレクトロニクス (M A G - A C E)

アクチュエータ：M A C コイル：1 本

M S C コイル：1 本

M B C コイル：1 本

Y o - Y o デスピナ：1 対

ニューテーションダンパー：1 本

＜本項における検討項目＞

a) 磁気姿勢制御系の構成

b) 姿勢制御系信号系統

c) 姿勢制御系の座標系

a) 磁気姿勢制御系の構成

A S T R O - A の磁気姿勢制御装置の機能系統図を図 2.1.8-2 に示す。以下に図 2.1.8-2 の構成要素について記述する。

1) スピン軸方向制御 (M A C)

ア) 姿勢制御用サンセンサ (A - S A S)

7 ビット (L S B : 0.5°) グレイコード、ディジタル太陽角を M A G - A C E 、 D P に出力する。又、サンパルスを M A G - A C E D P 、 H O S に出力する。

イ) 太陽角取込

グレイコード / バイナリコードの変換 (c.f. P r o c e e d i n g s o f I E E E v o l . 6 7 , N o . 3 P P . 4 4 4 - 4 4 5) 及びサンパルスを基準とする M A C 制御用タイミング信号を生成する。

ロ) 太陽角デッドバンド

太陽角 (ϕ_s) とデッドバンド (ϕ_d) を比較し、同図に示される論理にてスピン軸方向制御の実行／不実行を決める。なおコマンドにより ϕ_d の Narrow / Wide 切替が可能である。

ハ) 制御則計算

M A C コイルの磁気モーメントの方向を制御則に従がって決定する。但し、外部信号により制御を中断させることが可能である。

ニ) コマンドインターフェイス

地上コマンドにより M A C の開ループ／閉ループ制御の切替えを行う。更に開ループ制御を行う場合には M A C 電流方向の切替を指令する遅延コマンドにより、又閉ループ制御の時には A N G - 3 からの信号により M A C 電流の方向を制御する。

ホ) M A C コイルドライバ

制御則に従がい M A C コイルに通電するための回路でありコマンドによりその電流の絶対値を H i g h / M e d i u m / L o w の 3 段階に切替可能である。

ヘ) M A C コイル

スピン軸方向制御を行うための磁気モーメントを生ずる。

ト) X 方向地磁気センサ

衛星 X 軸方向の地磁気成分を検出しこれを制御エレクトロニクスに供給する。

チ) 磁気センサデッドバンド

地磁気センサからの信号をデッドバンド電圧 $+H_d$, $-H_d$ と比較し、 H_d よりも小さく $-H_d$ よりも大きい時は制御を中断させる。又、 H_d はコマンドにより Narrow / Wide の切替が可能である。

ヒ) スピン速度制御 (M S C)

イ) スピン制御則計算 - 1

同図に示された論理により磁気センサ信号により制御モードを 1 スピン中に 4 回切替える (例・零 → 正 → 零 → 負 → 零)

ロ) コマンドインターフェイス、制御則計算 - 2

ディレイコマンドにより M S C の Spin Up / Spin Down 信号を又制御則計算 - 1 から零 / 正 / 負モード信号を受取り、これにより M S C コイル電流方向を計算する。

ハ) M S C コイルドライバ

制御論理に従がい M S C コイルをドライブするための回路である。

二) M S C コイル

スピン速度制御を行うための磁気モーメントを発生させる。

iii) 残留磁気モーメントの消去

イ) コマンドインサ-フェイス

コマンド M B C - C O U N T “1”, “0”によりレジスタにコイル電流を設定し、又 M B C の S e t / R e s e t / E x e c u t e の切替を行う。

ロ) レジスタ

M B C 電流値をストアする。

ハ) M B C 制御ロジック

M B C コイルの磁化作用が徐々に行われるようコントロールされたカウントの出力を D/A 変換部に出力する。

二) (D/A 変換)

M B C 制御ロジックからの出力を D/A 変換する。

ホ) 定電流 M B C ドライバ

D/A 変換された電圧に対応する電流を M B C コイルに通電する。

ヘ) M B C コイル

残留磁気モーメントを消去するための磁気モーメントを発生する。

б) 座標系

図 2.1.8 - 4 に各センサの取付希望位置及びその座標系の定義を示す。但し、同図に於いて以下の各条件が満足される必要がある。

- 1) G A - X 軸は、 A S A S 視野面と直交する。
- 2) M S C コイルの法線ベクトルは G A - X 軸及び衛星スピン軸と直交する。
- 3) M B C コイルは衛星スピン軸と平行である。
- 4) ニューテーションダンパ及び M A C コイルの法線はスピン軸と平行である。
- 5) ニューテーションダンパの法線はスピン軸より 2 mm オフセットしている。
- 6) A S A S 取付面はスピン軸と直交する。

2.1.8.3 磁気姿勢制御系性能解析

本節では A S T R O - A P M 段階に引き続き行った磁気姿勢制御系に対する性能の見直し作業の結果を以下の 5 項目に亘り記述する。

- ・磁気姿勢制御系制御則確認

- ・太陽指向制御系及びスピンドル速度制御系の性能検討

- (1) 磁気姿勢制御系制御則確認

- a) 概要

本項では地磁気を利用した太陽指向制御系及びスピンドル速度制御系の制御則を確認しこれを計算機シミュレーションによりチェックする。

- b) 制御則 (詳細は ASTRO-A PM 成果報告書参照のこと)

ASTRO-Aにおいて要求される姿勢はスピンドル軸が太陽方向から $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ オフセットした任意の方向及びスピンドルレートが $5 \pm 0.5 \text{ rpm}$ である。スピンドルの制御には Z 軸方向に磁気ベクトルを発生することができる MAC コイルを用い、スピンドルレートの制御には Y 軸方向に磁気ベクトルを発生することができる MSC コイルを用いる。(図 2.1.8-1 参照)

- c) 結果

シミュレーションでは以下のパラメーターを想定した。

- ・軌道は CORSA と同一とした。

$a = 6977.4 \text{ km}$

$e = 0.007938$

30.18 deg

$\Omega = 41.06 \text{ deg}$

$\omega = 103.42 \text{ deg}$

エポックタイム 1981 年 2 月 1 日 6 時 0 分における平均近点離角は -3.28 deg

- ・衛星のスピンドルまわりの慣性モーメント $I_z = 30 \text{ kgm}^2$

- ・MAC, MSC コイルの作る磁気モーメントの大きさ

MAC 27 ATm^2

MSC 10 ATm^2

- ・初期姿勢は軌道投入方向とし、初期スピンドルレートは 8 rpm とした。

計算機の出力を図 2.1.8-5 ~ 2.1.8-8 に示す。

スピンドルの速度は 0.13 rpm/h でこの場合スピンドルレートのアクイジションに 18 時間を要している。スピンドル方向に関しては図 2.1.8-9 の様に AZIMUTH, ELEVATION を定めると図 2.1.8-8 に示す様にスピンドル方向が変化している。

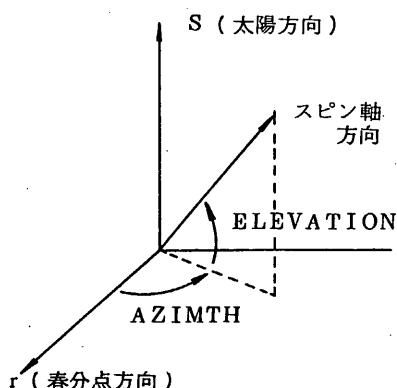


図 2.1.8-9

16分で補正を終了した。

以上のシミュレーションでは前述の様 $I_{CDB} = 10^4$ ぎとして行ったが MAC の良好な制御特性が得られている。これにより基本的には PM 成果報告書に示したデッドバンドを導入した制御則は安定に動作することが確認された。

今後、DB の最適値、及びダイナミックアンバランス、ハードウェアの雑音による制御特性に与える影響等の検討が必要と思われる。

(2) 太陽指向制御系及びスピンドル速度制御系の性能検討

a) 概要

ASTRO-A の磁気スピンドル速度 / スピンドル速度、制御系は衛星に搭載された地磁気センサから出力される X 方向成分の信号 (GA-X) を取り込み、その極性に従ってオンボードで MAC / MSC コイルのコイル電流極性を切替えている。(図 2.1.8-2 参照) 但しこの場合 GA-X センサの雑音及び制御効率を考慮して極性反転点付近 ($GA-X = 0$) にデッドバンド I_{CDB} が設定されて居り GA-X が上記デッドバンド内に在る時には MAC / MSC 制御を中断する。

本項では上記デッドバンドの値を検討し、かつこれの値を採用した制御系が太陽指向制御及びスピンドル速度制御を正常に行う事を確認する。

b) 太陽指向制御系の制御効率

GA-X のデッドバンドに対する MAC コイルの制御効率を評価する目的で以下の各シミュレーションを行った。

〈シミュレーション-1〉

$$DB = 10^{-5} \text{ wb/m}^2$$

太陽角シミュレーション結果: 図 2.1.8-10

軌道投入後スピンドル方向のアクイジションが完了するまでに 30 時間を必要とする。

スピンドルの運動について本制御則の動作領域である中心部分を拡大したのが図 2.1.8-7 である。

次にスピンドル方向が目標方向に達した後、太陽の移動とともに姿勢誤差が発生する、その誤差の補正の様子を図 2.1.8-8 に示した。アクイジション完了の後 16 時間で姿勢誤差が 0.5° 以上になり MAC が動作する。その後、

スピン軸制御速度 : 2.93 deg/Hr

<シミュレーション-2>

$$DB = 5 \times 10^{-6} \text{ wb/m}^2$$

太陽角シミュレーション結果 : 図 2.1.8-1-1

スピン軸制御速度 : 3.57 deg/Hr

<シミュレーション-3>

$$DB = 10^{-6} \text{ wb/m}^2$$

太陽角シミュレーション結果 : 図 2.1.8-1-2

スピン軸制御速度 : 3.74 deg/Hr

但しシミュレーションは以下の条件で行った。

スピン速度 : 5 rpm

スピン軸まわり慣性能率 : 30 km²

制御磁気モーメント : 27.7 km²

打上日時 : 1981年2月1日 6時(UT)

軌道長半径 : 6977.4 km

離心率 : 0.007938

軌道傾斜角 : 30.18 deg

衛星ダイナミックス : 角運動量の積算

上記シミュレーション結果より MAC 制御に関してはデッドバンドは小さい方が良好な制御性能が得られるが $DB = 5 \times 10^{-6} \text{ wb/m}^2$ 以下は殆ど同じ値となる事が判る。

一方、 MAC コイル及び MSC コイルから GA への影響は略々 2550 びりであり、又、過去の衛星飛翔データから判っている GA センサのセンサバイアスは 1000 ~ 2000 びりである。

従がって GA-X のデッドバンドは少なくとも MAC, MSC コイルからの影響である 2550 びりより大きな値であり、かつこれに制御効率及び GA センサの雑音を考慮して以下の 2 値(コマンドにより切替可)を設定する。

$$DB_N = (\text{MAC, MSC によるバイアス}) + 2X (\text{量子化誤差})$$

$$\approx 3500 \text{ びり}$$

$$DB_W = DB_N + 2X (\text{GA センサバイアス最大値})$$

$$\approx 7500 \text{ びり}$$

2.1.8.4 ニューテーションICに対する解析

(1) ダンパの解析設計見直し

ASTRO-A PM段階ではニューテーションダンパの性能解析及びその設計は

NEC独自で開発した円環ダンパ内の液体運動を記述するNAVIER-STOKESの運動方程式の求積による手法を採用した。しかし、その後東大宇宙研の西村教授殿及び雑田助教授殿の御指導により流体に作用する粘性力をポアゼイユ抵抗と仮定して解析する手法を確立したので、これを用いてASTRO-Aの諸元を見直す事によりダンパ諸元の決定を行った。

(a) ASTRO-Aの質量特性

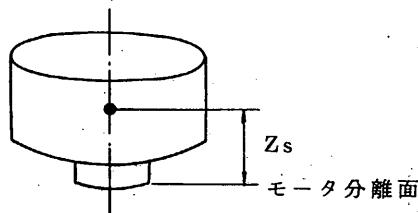


図 2.1.8-14
ASTRO-A
質量特性

重心	$Z_s = 430 \text{ mm}$	460 mm
重量	$W_s = 189 \text{ kg}$	189 kg
慣性モーメント	$I_R = 21.506 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	$28.335 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
	$I_{Ry} = 14.725 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	$18.796 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$

(d) ASTRO-A NDの各諸元

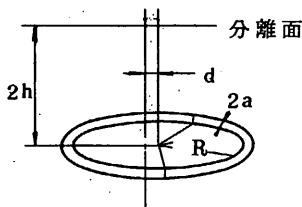


図 2.1.8-15
ASTRO-A
ニューテーションダンパ
諸元

- 円環半径 $R = 39 \text{ cm}$
- 円管半径 $a = 1 \text{ cm}$
- 分離面間距離 $Zh = 6.7 \text{ cm}$
- オフセンタ $d = 2 \text{ cm}$
- 液体特性

シリコーンオイル $\nu = 5 \text{ cst}$ { $\mu = 4.6 \text{ cP}$
(25°C) $\quad \quad \quad = 0.920$

$\nu = 10 \text{ cst}$ { $\mu = 9.4 \text{ cP}$
 $\quad \quad \quad = 0.940$

$$\text{メタノール} (\nu = 0.738 \text{ c s t}) \quad \left\{ \begin{array}{l} \mu = 0.584 \text{ c p} \\ = 0.791 \end{array} \right.$$

・封入中心角 $2\theta = 133.6^\circ$ ($133.6/360 = 0.371$)

(e) A S T R O - A N D の時定数

ニューテーションの減衰時定数は次式で求められるものとする。(東大宇宙研 西村教授からの受領資料による)

$$\tau = \tau_0 \cdot \left(\frac{\theta^2}{F} \right) \quad \dots \dots \dots (2.1.8-1)$$

$$\tau_0 = \frac{I_s}{16\pi h \mu R^3 \sigma} \quad \dots \dots \dots (2.1.8-2)$$

$$\frac{\theta^2}{F} = \frac{2 \left((\sigma c / \varrho)^2 + (\bar{D} / R - \sigma^2)^2 \right)}{(\bar{h} / R)^2 (1 - \sigma)^4} \quad \dots \dots \dots (2.1.8-3)$$

τ = 減衰時定数

I_s = スピン軸まわり慣性モーメント

σ = $(1 - I_{\text{spin}} / I_{\text{transverse}})$

2θ = 液体充テン角

\bar{h} = $h \sin \theta / \theta$

\bar{D} = $d \sin \theta / \theta$

C = $8\nu / a^2$

ϱ = スピンレート

(f) 目標ダンパの時定数

以上の計算より、全体的な傾向として

- (1) 液体充テン量が $\theta = 1.166 \text{ rad}$ (充テン比 0.37) のとき時定数は極小となる。
- (2) 高速時には液体の粘性が大きい程、時定数は小さくなるが、低速時には $\nu = 3 \text{ c s t}$ 付近で時定数が最小となる。
- (3) 高速時、低速時共にオフセンタ量が大きい程、時定数は小さくなる。

となる。すなわち結果的には適当なオフセンタ量を与えると、 $\nu = 3 \text{ c s t}$ 程度のシリコーン・オイルを用いることが好ましいが、シリコーン・オイルの入手のし易さ、低速時の時定数が 10 分程度であることより $\nu = 5 \text{ c s t}$ のシリコーン・オイルを用いることを検討したい。

高速時時定数 (3段モータ付) $5.3 \times 10^5 \text{ sec}$	オフセンタ量 2 mm (=管径)
低速時時定数 420 sec	シリコーン・オイル粘性 5 c s t

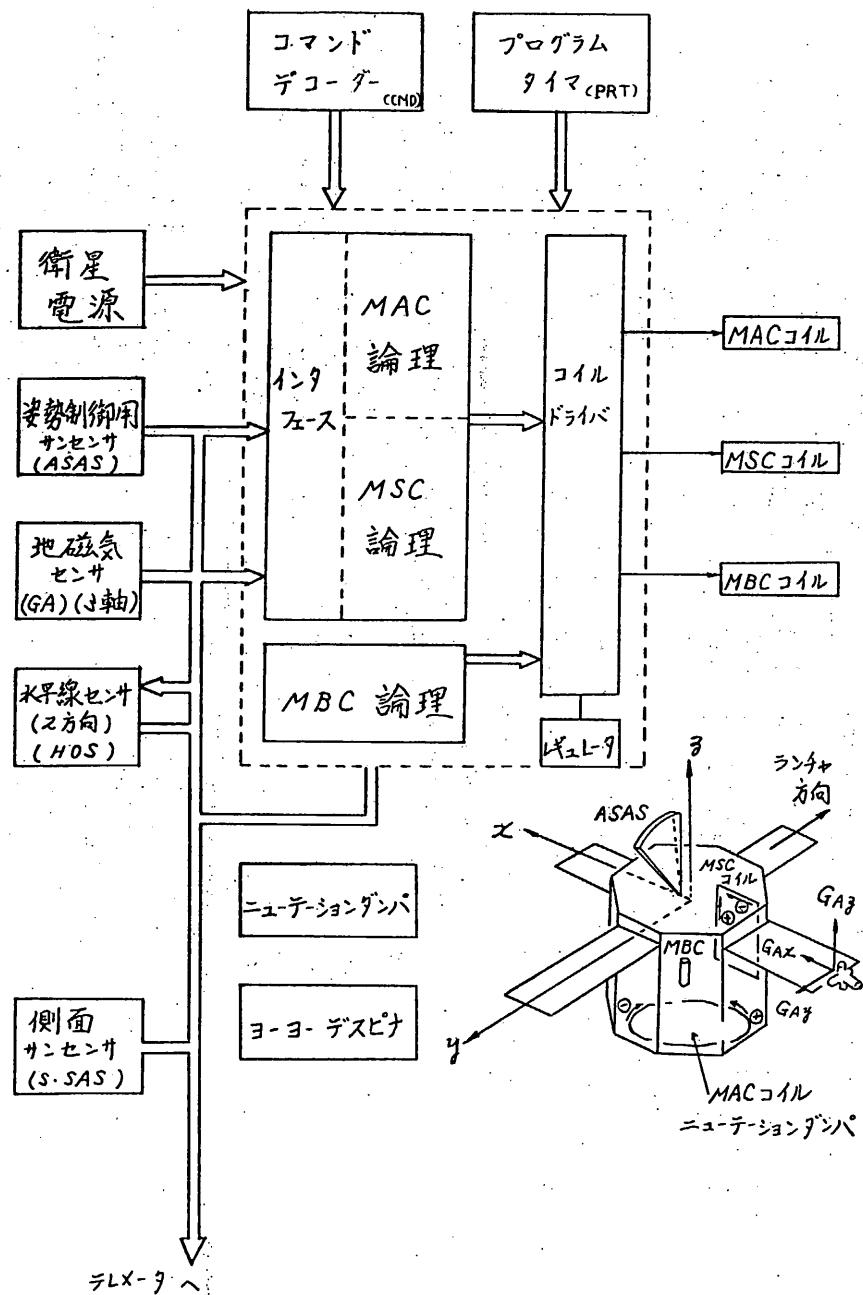


図2.1.8-1. ASTRO-A 制御系機能系統図

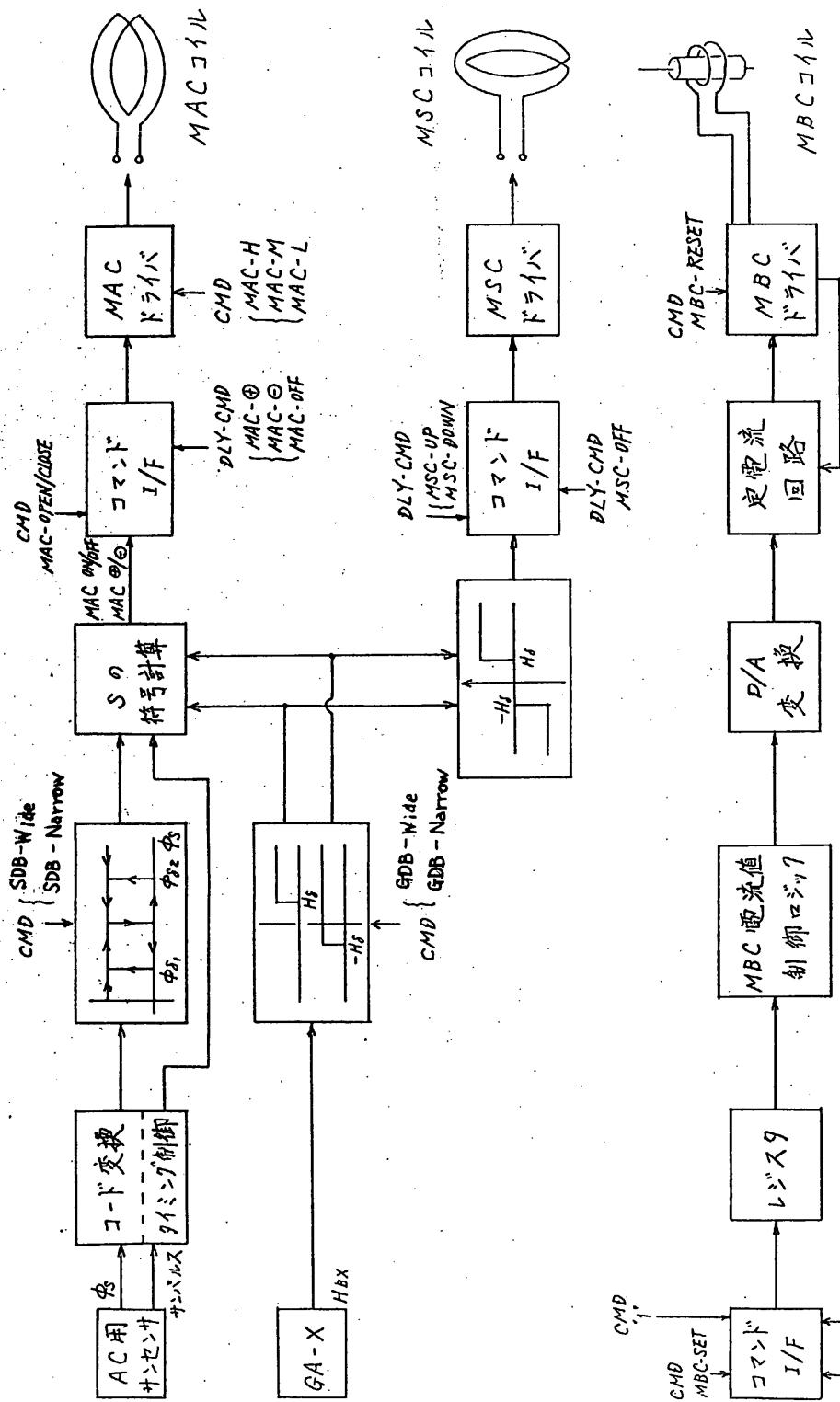


図 2.1.8-2 磁気姿勢制御装置の機能系統図

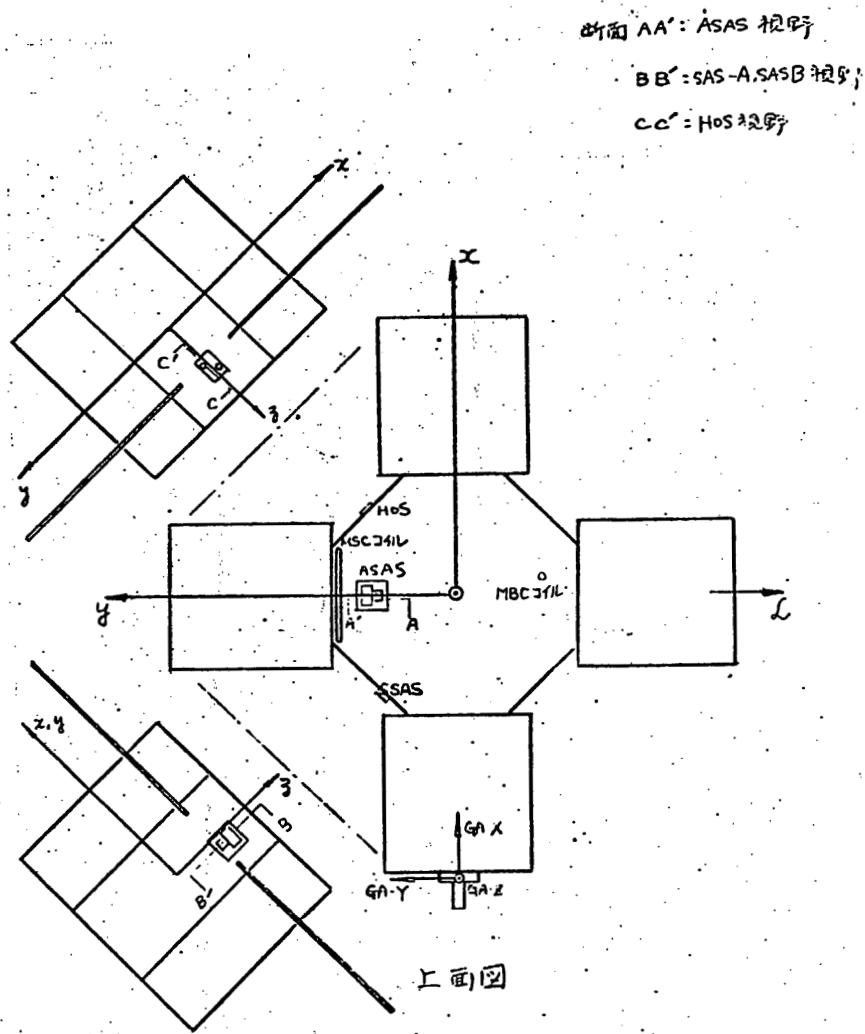
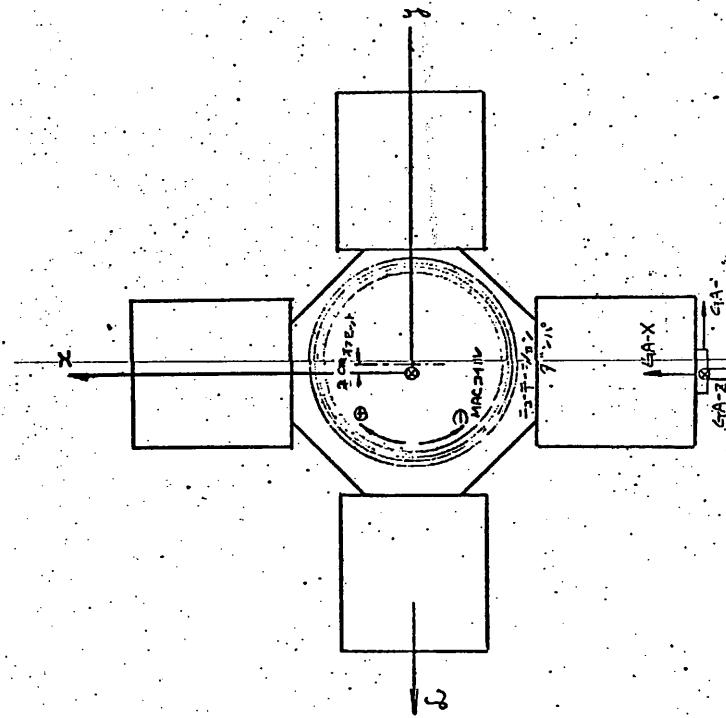


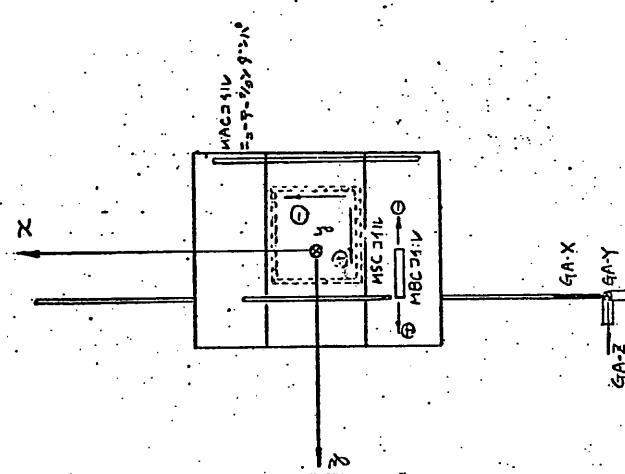
図 2.1.8-4 (1/2) 座標系の定義

図 2.1.8-4 (2/2) 座標系の定義

下面図



側面図(1)



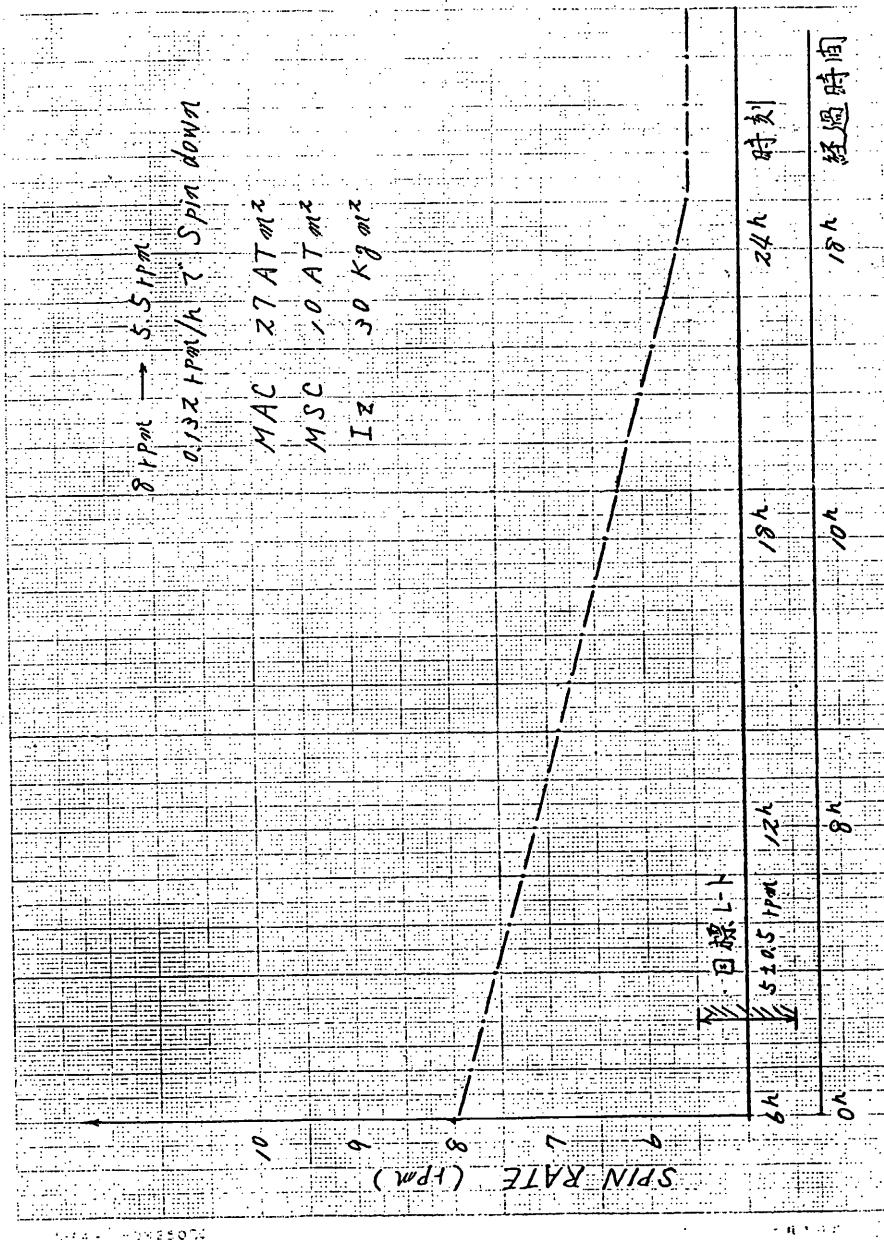


図2.1.8-5 スピンレートの変化

()内は経過時間を示す。

MAC 27 ATm^2
MSC 10 ATm^2
 $I_z = 30 \text{ Kgm}^2$

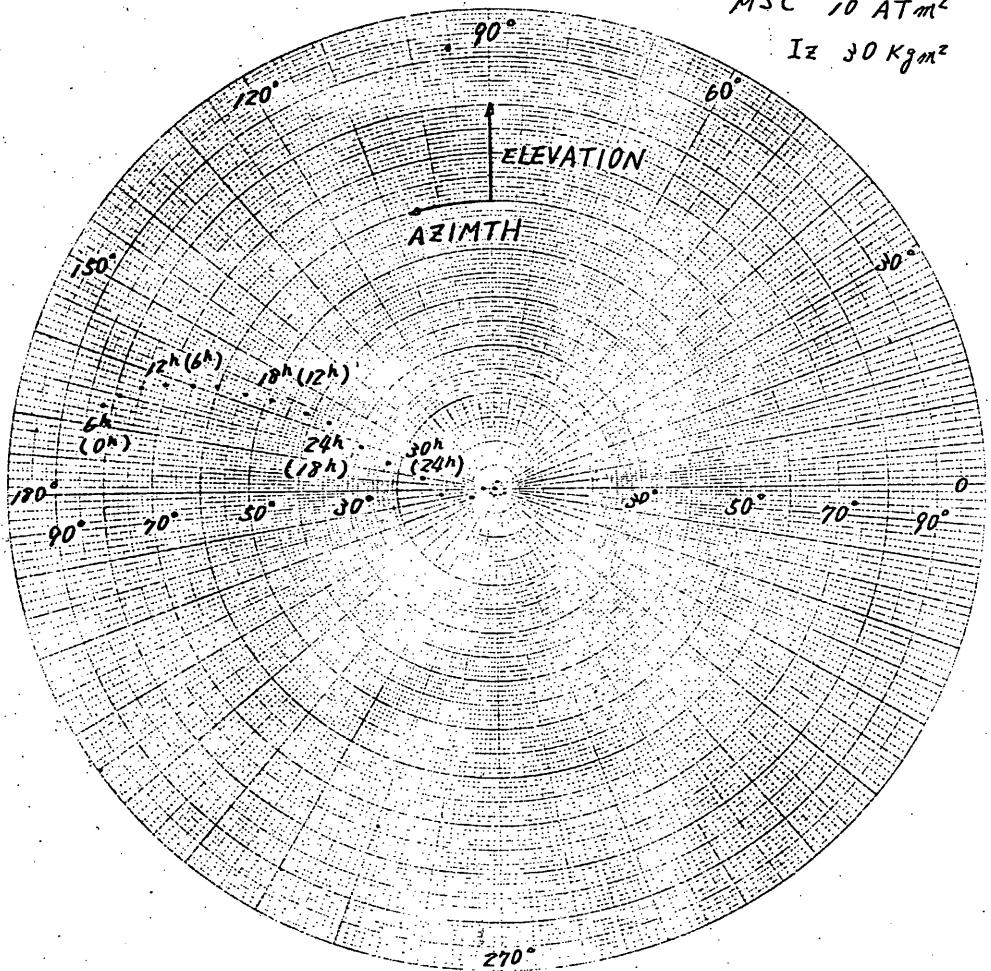


図2.1.8-6 スピン軸方向の時間変化(その1)

()内は経過時間示す。

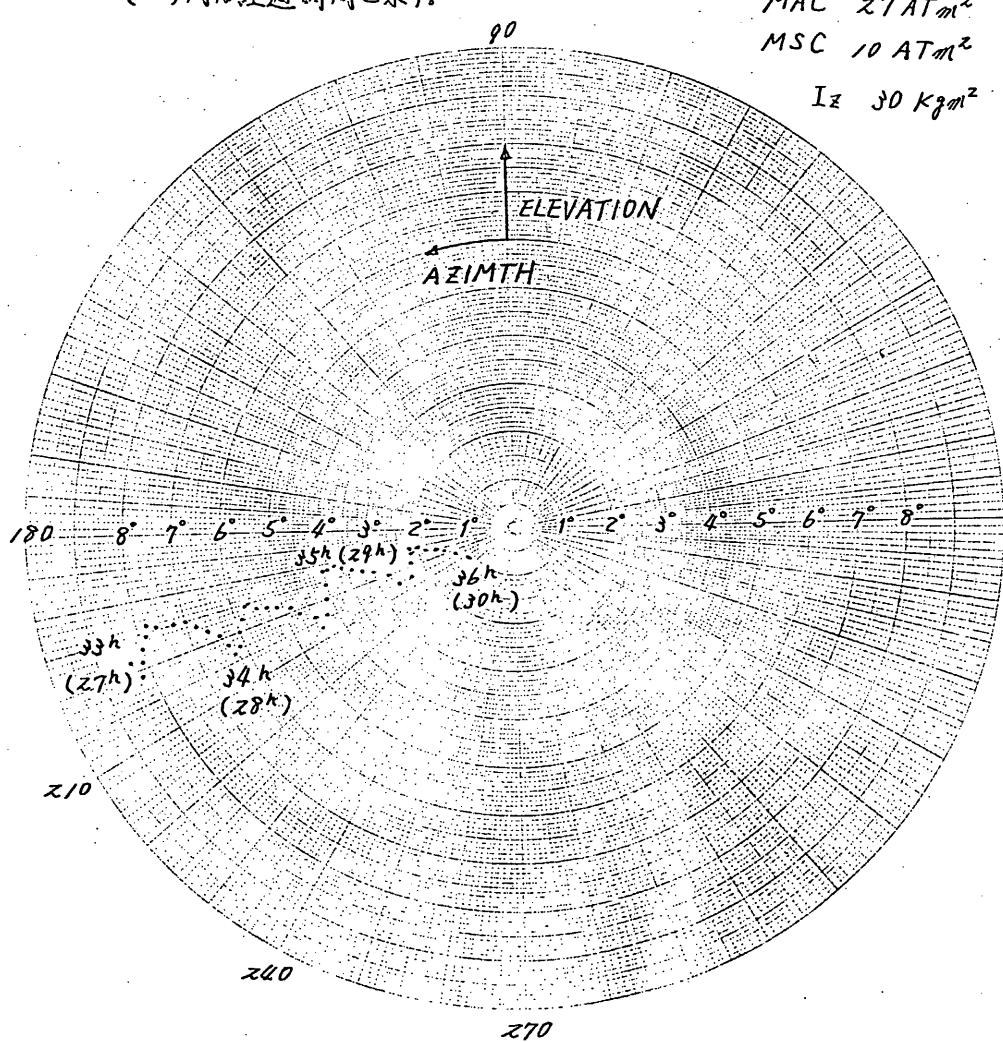


図 2.1.8-7 スピン軸方向の時間変化(その2)

() 内は経過時間と示す。

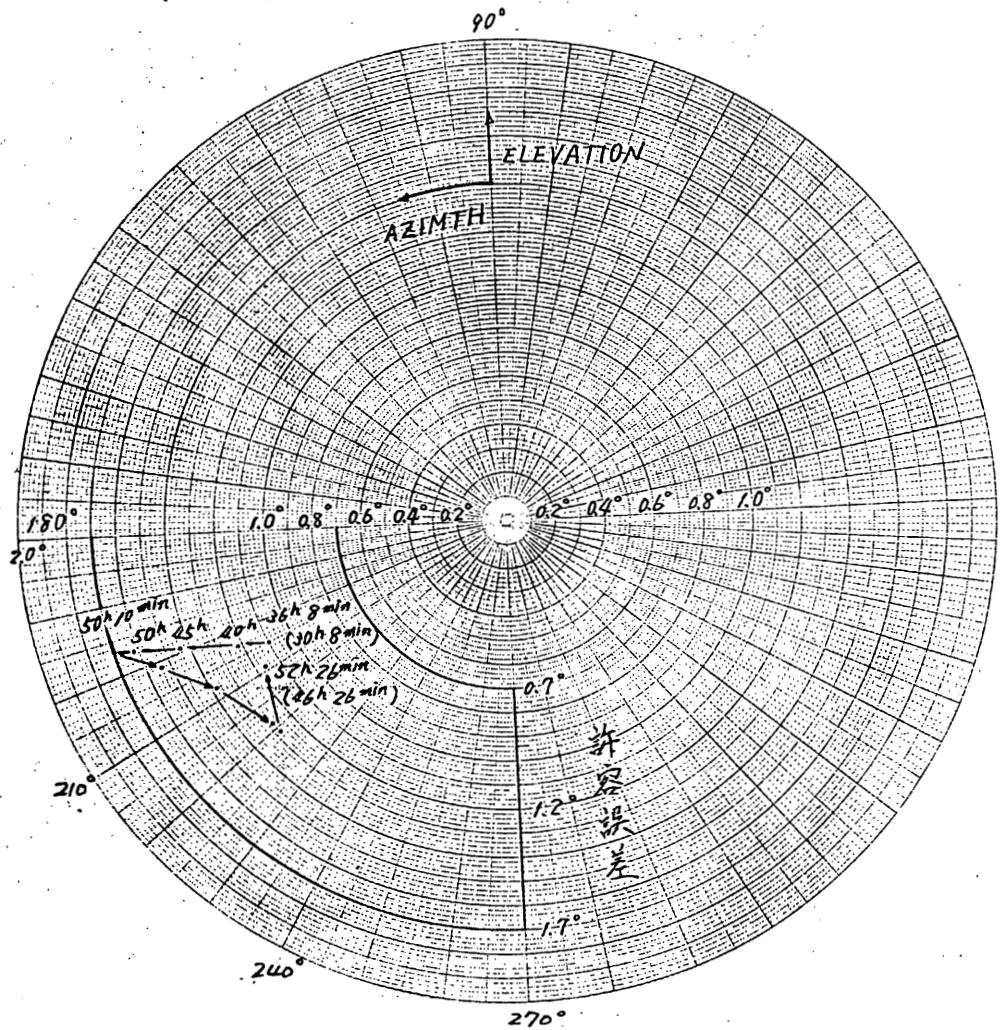


図 2.1.8-8 太陽の移動によるスピン軸方向のずれの補正

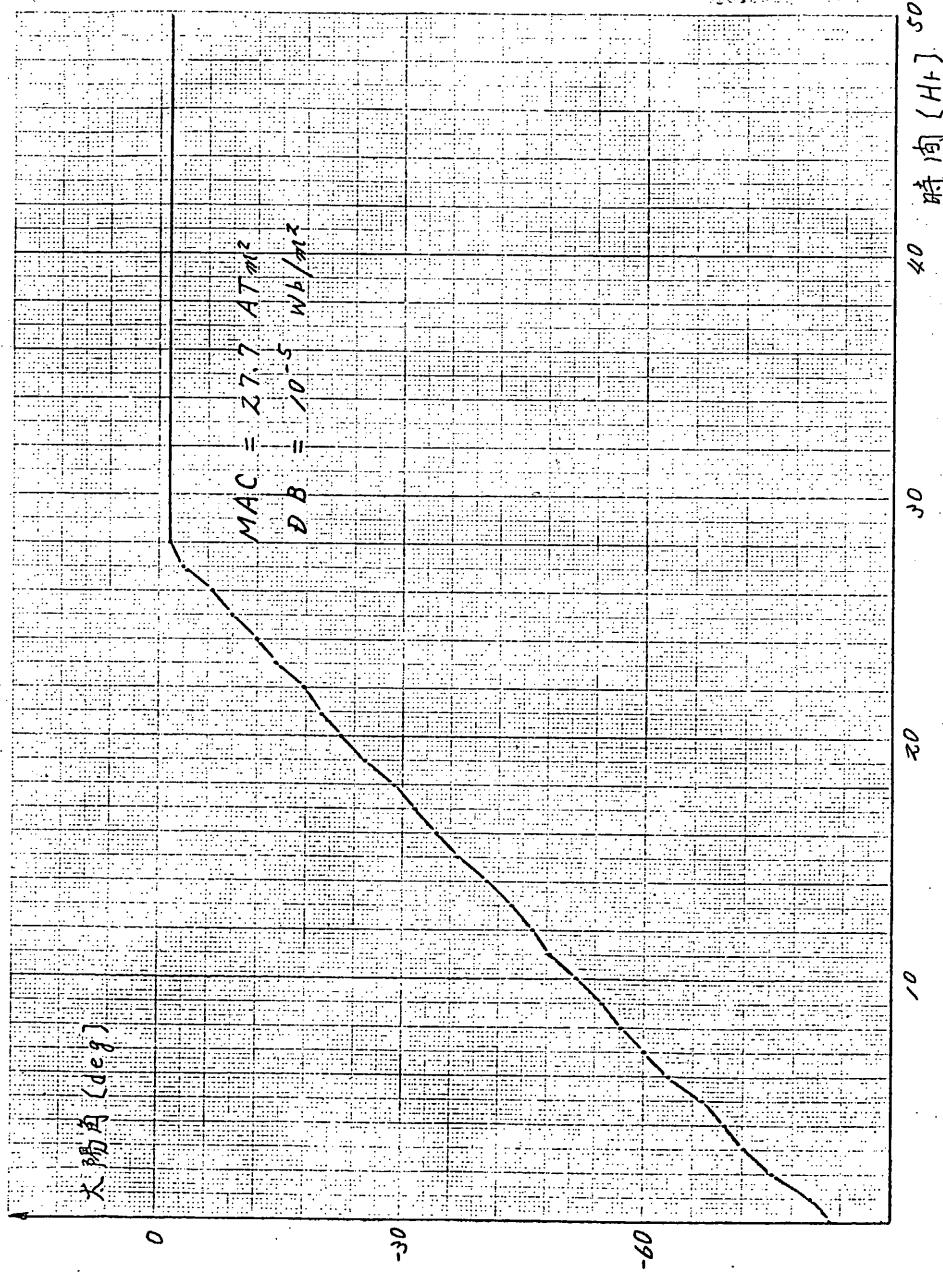


図2.1.8-10 MACミュレーション結果-1

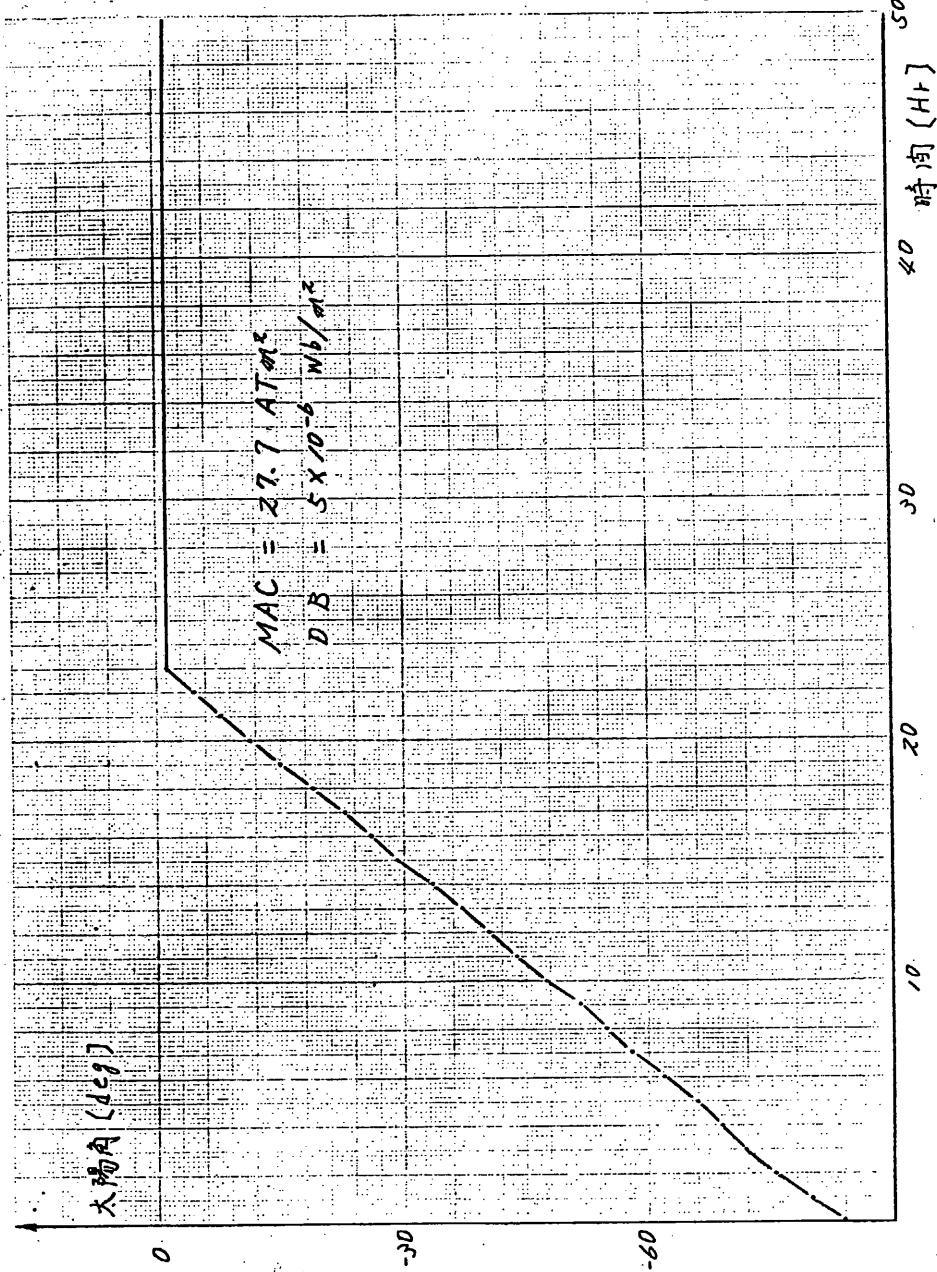
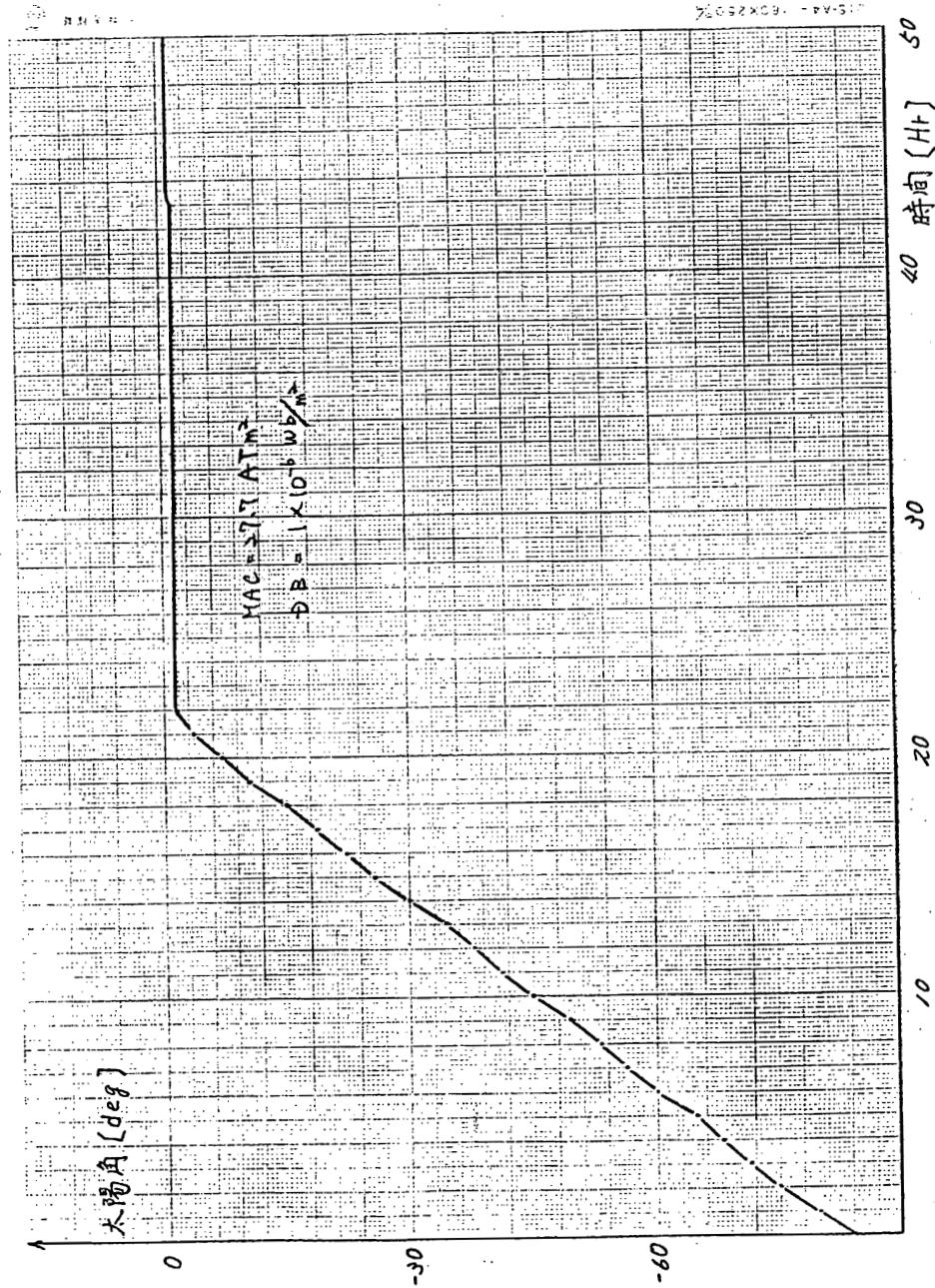


図 2.1.8-11 MACミュレーション結果-2



太陽姿勢計(SAS)

SA班

東大宇航研 河東田 隆
岸 真人

測機舎(株)
日本電気(株)

§ 1 観測目的

姿勢決定の一要素として衛星軸と太陽とのなす角とスピノン周期を測定する事、及び姿勢制御系へデータを出力する事を目的とする。

§ 2 構成及び動作概要

ASA₅は図1に示す様に、衛星側面に取り付けられた分解能1度のスピノンシリット型サンセンサ(SASA₅)と衛星頭部に取り付けられた分解能0.5度の高精度スピノンシリット型サンセンサ(ASA₅)から構成される。各々の視野角度は、図2に示す通りである。

ASA₅はシリットヒシリコンモノリシックダイオードアレイから成り、太陽が衛星軸とASA₅の法線の張る面内に位置した時(正対した時)、シリットを通して太陽光がダイオードアレイ上に入射し、入射角に対応するグレイコード信号を0.5度の分解能で出力する。又同時に正対信号(サンパルス)を出力する。

SASA₅は、シリットヒダイオードアレイの間にプリズムを置くことによって、視野角を拡大してある。このために分解能は1度となるが、その他動作はASA₅とほぼ同様である。

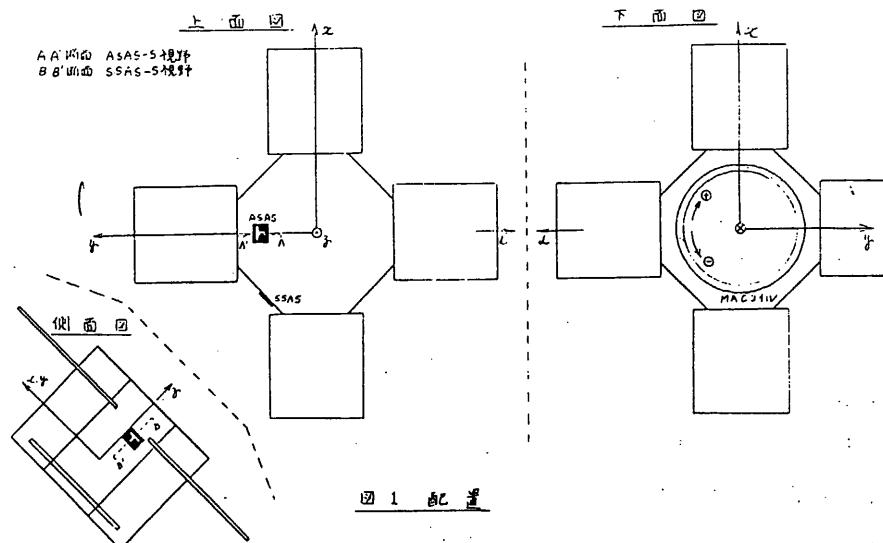
姿勢制御系は、ASA₅からサンパルスが出力された時点の太陽角と地磁気X軸センサの出力値によって、衛星軸と垂直な面内に巻かれたM.A.C.コイルの電流方向を切り替えて、姿勢を衛星軸と太陽方向のなす角が $1.2^\circ \pm 0.5^\circ$ に保持されるよう制御を行う。

§ 3 現状

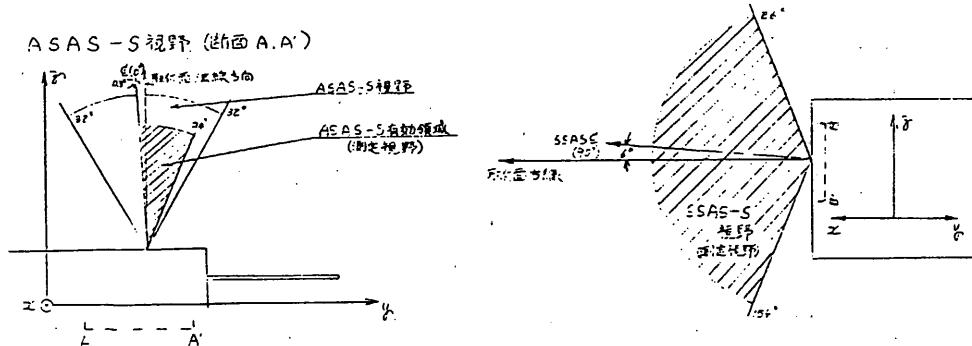
SASA₅は、従来多数のロケットや衛星に搭載され、良好な結果を得ている。ASA₅については、0.5度の分解能を実現するため、シリットを含む各部品やアライメントの高精度化を行ったセンサ部、及びセンサの温度変化等の影響を補正する電気系等の試作を行い、太陽光による試験を行った結果、充分な分解能を得る

ことが出来ることが明らかとなつた。

* 富士通研究所(株)によつて製作。



SSAS-S 視野 (断面 B, B')



姿勢制御用サンセンサ電子回路部

SA班

東大宇宙研 二宮研究室
日本電気(株)

2.2.3.1 概要

本装置は、サンセンサからの太陽角データを処理し、D P, H O S, M A G-A C E へ、サンパルス、太陽角データ、サンパルス有効信号を出力するためのものである。

2.2.3.2 機能

本装置の機能ブロック図を図 2.2.3-1 に示す。

姿勢制御用サンセンサのフォトダイオードの逆電流は、入力部の $1\text{ M}\Omega$ の抵抗によって電圧に変換され、バッファアンプに入れられる。太陽の正対を示すフォトダイオード出力 S_0, S_8 からは、 $S_0 = S_8$ となるタイミングを検出し、サンパルスを発生する。又、バッファ出力の $S_1 \sim S_7$ は、 S_0 と比較され、 $S_4 \sim S_7$ は S_8 と比較されて、太陽角データとなる。

ヒステリシスコンパレータは、衛星のスピンドルの方向を検出し、D P へその情報を送る。

S_0, S_8 については、アナログマルチプレクサにより、シリアルのアナログ信号に変換され、地上に FM 伝送されるのでサンセンサのアナログ出力波形を観測できる。

2.2.3.3 性能

(1) 入力信号

- 入力インピーダンス $1\text{ M}\Omega \pm 5\%$ (サンセンサに対して調整する)
- 入力信号 正対ビット (S_0, S_8) 信号
7 bit グレイコード ($S_1 \sim S_7$) 信号
- 太陽角とコードの関係 (S_1 を M S B, S_7 を L S B とする。)

M S B	L S B	太陽角
0 1 0 0 0 0 0		$-0.05^\circ \pm 0.25^\circ$
0 1 0 0 0 0 1		$+0.45^\circ \pm 0.25^\circ$
0 1 0 0 0 1 1		$+0.95^\circ \pm 0.25^\circ$
⋮	⋮	⋮

(2) 出力信号

- ・ サンパルス パルス幅 $10 \text{ mS} \pm 10\%$
- ・ サンパルス 有効信号 パルス幅 $20 \text{ sec} \pm 10\%$
- ・ サンセンサデータ 視野 $-0.3^\circ \sim +31.7^\circ$
量子化誤差 $\pm 0.25^\circ$
信号処理回路誤差 $\pm 0.001^\circ$
- ・ 正逆スピニモニタ信号
- ・ S_o / S_s FM 伝送用アナログ信号
- ・ ASAS-ON/OFF スティタスモニタ

(3) コマンド

ASAS-ON/OFF

(4) 消費電力

- + 12V 系 500 mW 以下
- 12V 系 500 mW 以下
- + 5V 系 25 mW 以下

2.2.3.4 機械的性能

- (1) 尺法及び外観を図 2.2.3-2 に示す。
- (2) 重量 800 gr 以下

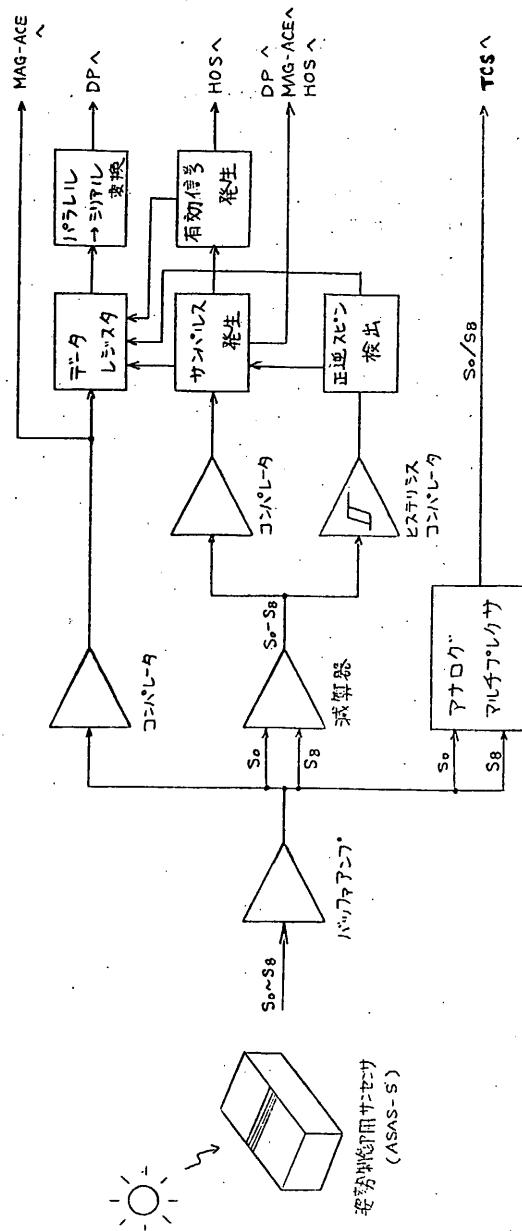


図 2.2.3-1 姿勢制御用サンセニサ電子回路部機能プロック図

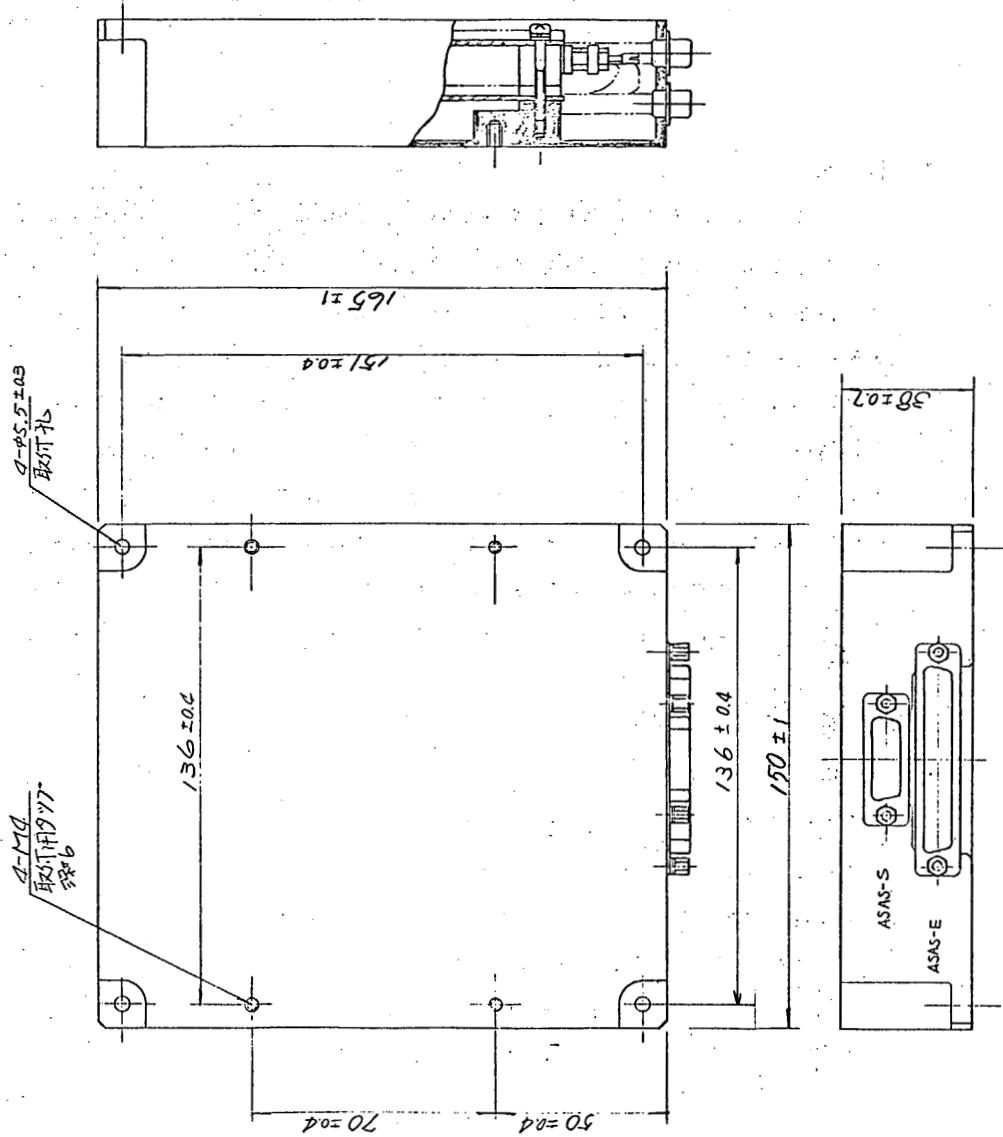


図 2.2.3-2 姿勢制御用サンセンサ電子回路部 外観図

地磁気姿勢計(GAS)

SA班

I 概 要

A S T R O - A IC 塔載される地磁気姿勢計 (G A S) は 3 軸のフラックスゲート型磁力計を使用して衛星軌道上における地球磁場のベクトル測定を行い、衛星スピニ軸と磁力線とのなす角度を検出するものである。この情報は他の姿勢検出器の情報と組み合せられて衛星の姿勢決定に用いられる。

また、衛星のスピニ周期及びスピニ軸方向を制御するために必要な信号として、地磁気姿勢計の X 軸センサ出力が姿勢制御系 (A C E) に送られている。図 1 IC G A S のブロックダイアグラムを示す。地磁気センサは、それぞれ衛星のスピニ軸に平行な Z 軸センサ及び、これに垂直な平面に互いに直角な X, Y 軸センサの 3 軸から構成され、太陽電池のパドル先端に取り付けられている。(図 4, 図 5)

II 仕 様

磁場測定範囲 各軸共 $\pm 50,000 \text{ fT}$

磁力計感度 $100,000 \text{ fT/3V}$

磁場測定精度 $\pm 400 \text{ fT}$ ($0^\circ\text{C} \sim +40^\circ\text{C}$)

動作温度範囲 電気部 $-20^\circ\text{C} \sim +60^\circ\text{C}$

センサ部 $-55^\circ\text{C} \sim +80^\circ\text{C}$

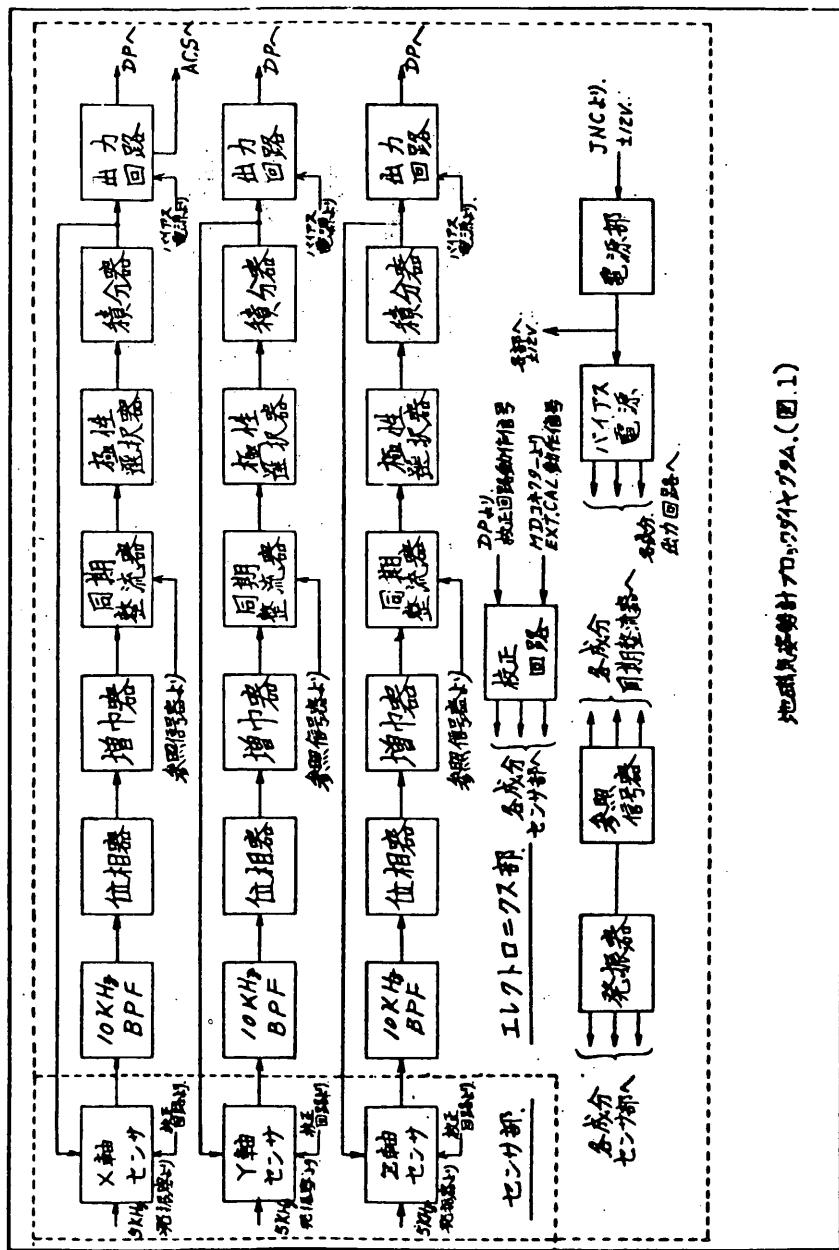
消費電力 $+12\text{V} 130\text{mA} 1.6\text{W}$

$-12\text{V} 50\text{mA} 0.6\text{W}$

外形寸法・重量

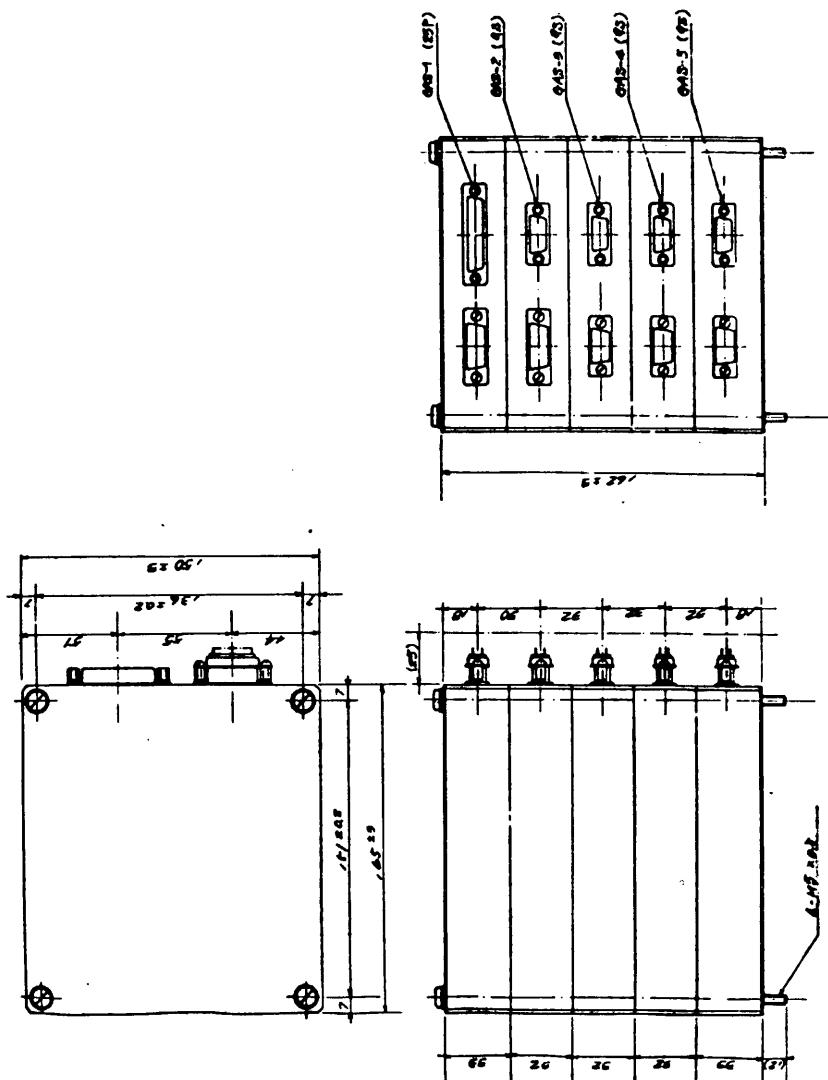
電気部 $180 \times 1.50 \times 1.62^h$ 2.6 Kg

センサ部 75×1.37^h 0.35 Kg



GA-18-097E

图2 地磅架及称重电尺架 外观图



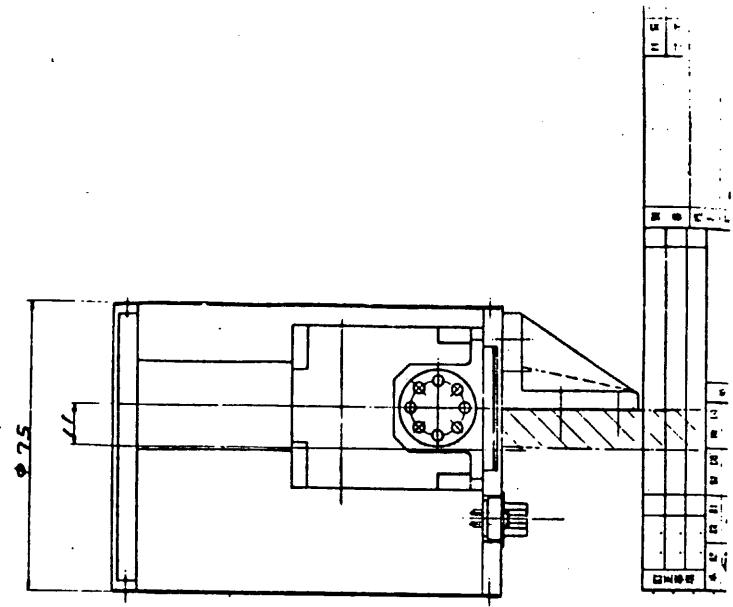
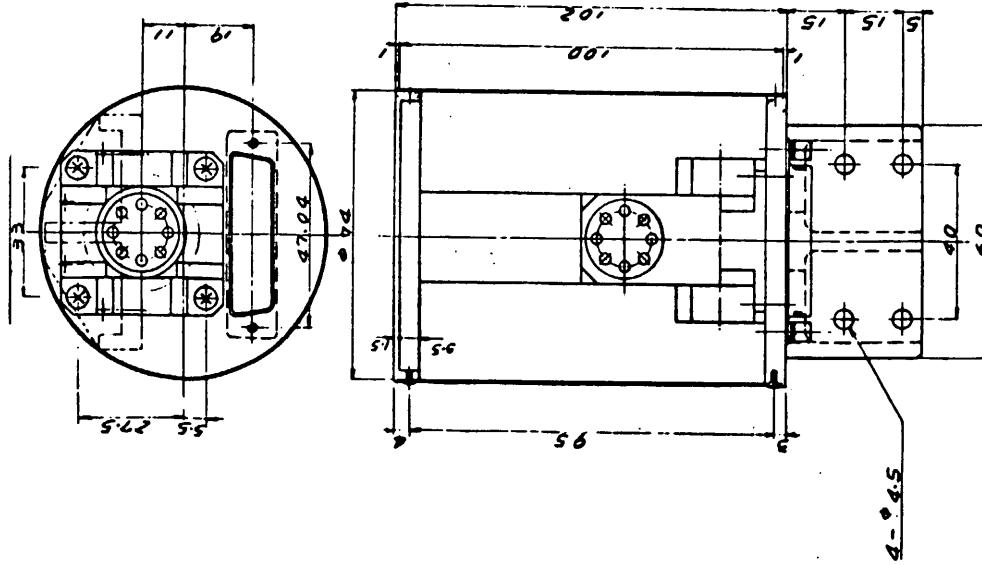
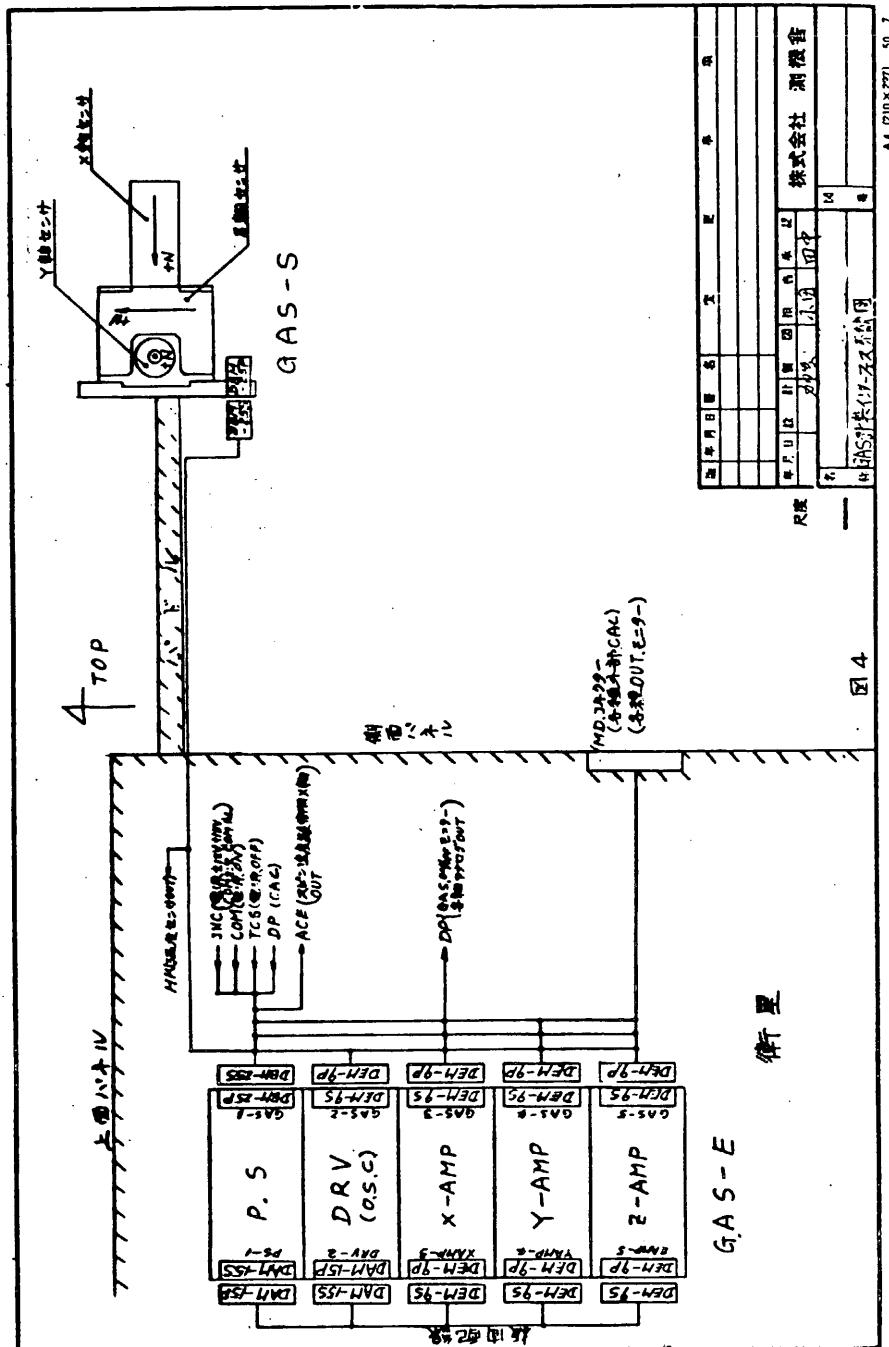
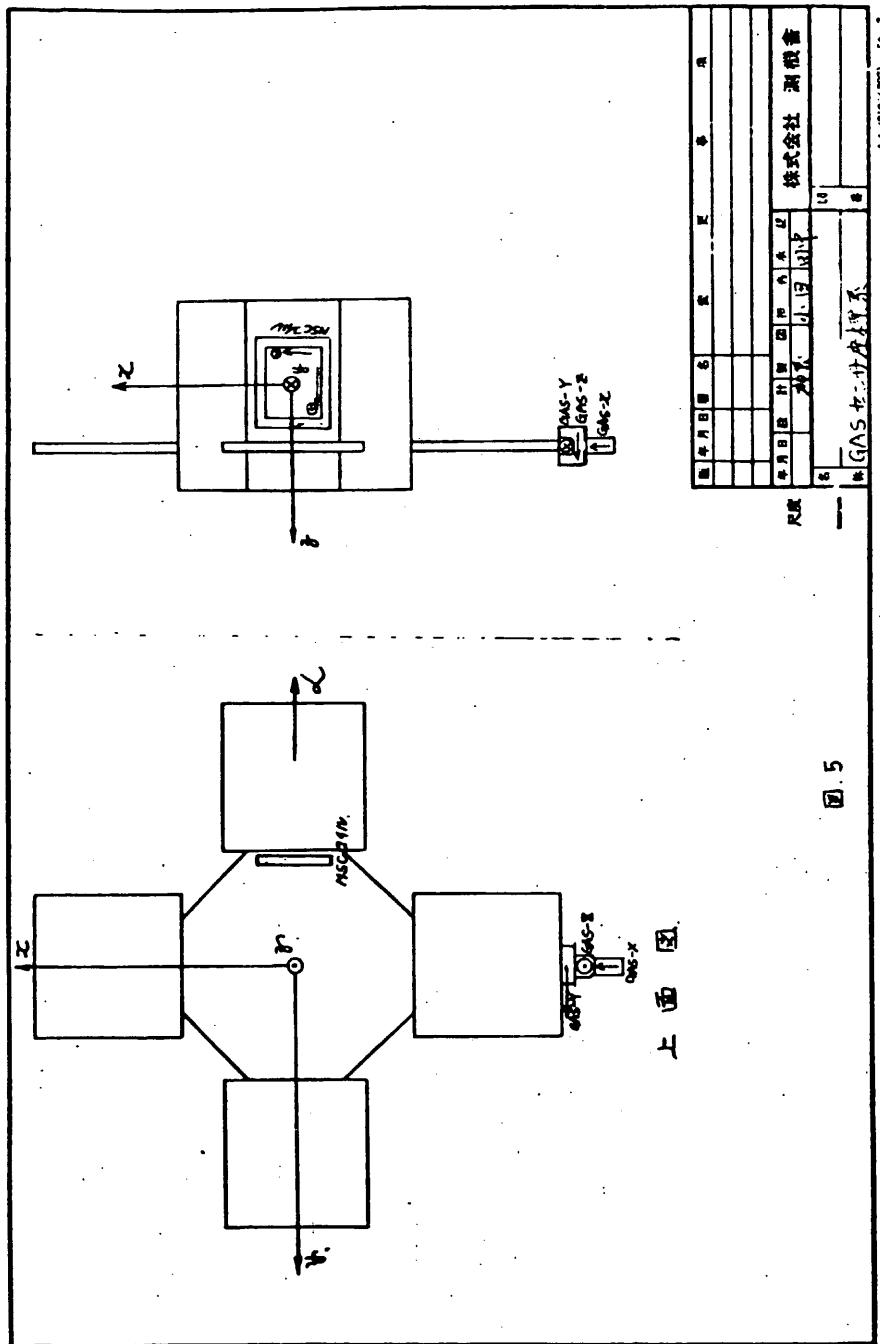


図3. 地磁気変動計センサ軸外観図







地平線検出計 (HOS)

SA班

東大宇宙研 二宮研究室
松下技研(株)

1. 観測目的

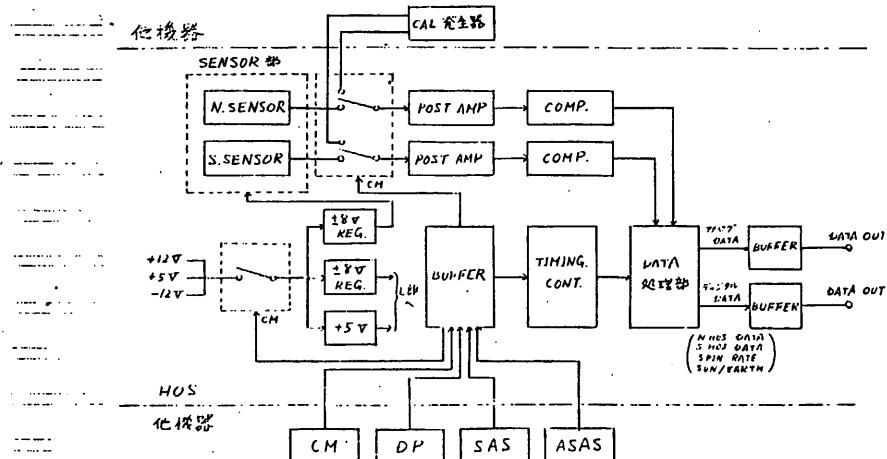
本装置は地球の地平線を検出することにより、衛星の飛行姿勢を検出することを目的とする。

2. 動作概要

本装置は、ASTRO-Aの飛行姿勢を検出するために設計された装置である。地球をとりまく CO_2 層は 230 km 程度の赤外放射をし、その波長は $14\text{ ~}16\text{ }\mu\text{m}$ である。一方、宇宙からの赤外放射は 4 km 程度のものであり、この赤外量の差を衛星のスピンを利用して、南北 2 方向の地球端を検出し、飛行姿勢を知るものである。本装置で用いられる検出器は熱電形赤外線検出器である。

3. 構成

本装置は $14\text{ ~}16\text{ }\mu\text{m}$ のゲルマニウム多層蒸着膜干渉フィルタとゲルマニウム対物レンズを持つ赤外センサー部と、信号処理を行なうエレクトロニクス部により構成される。図 1 に本装置のブロック図、図 2, 3 にはそれぞれ赤外センサー部とエレクトロニクス部の外観図を示す。



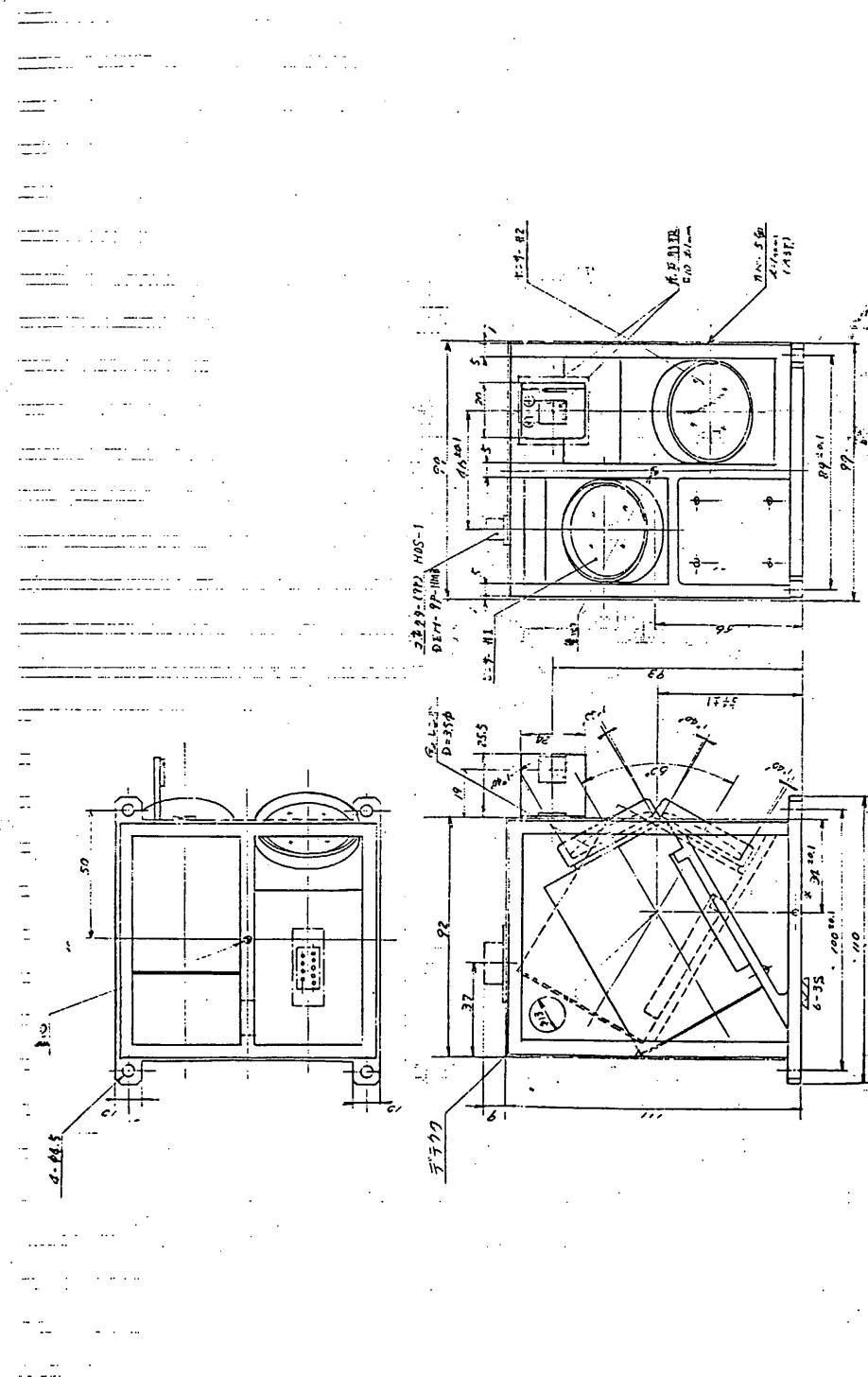
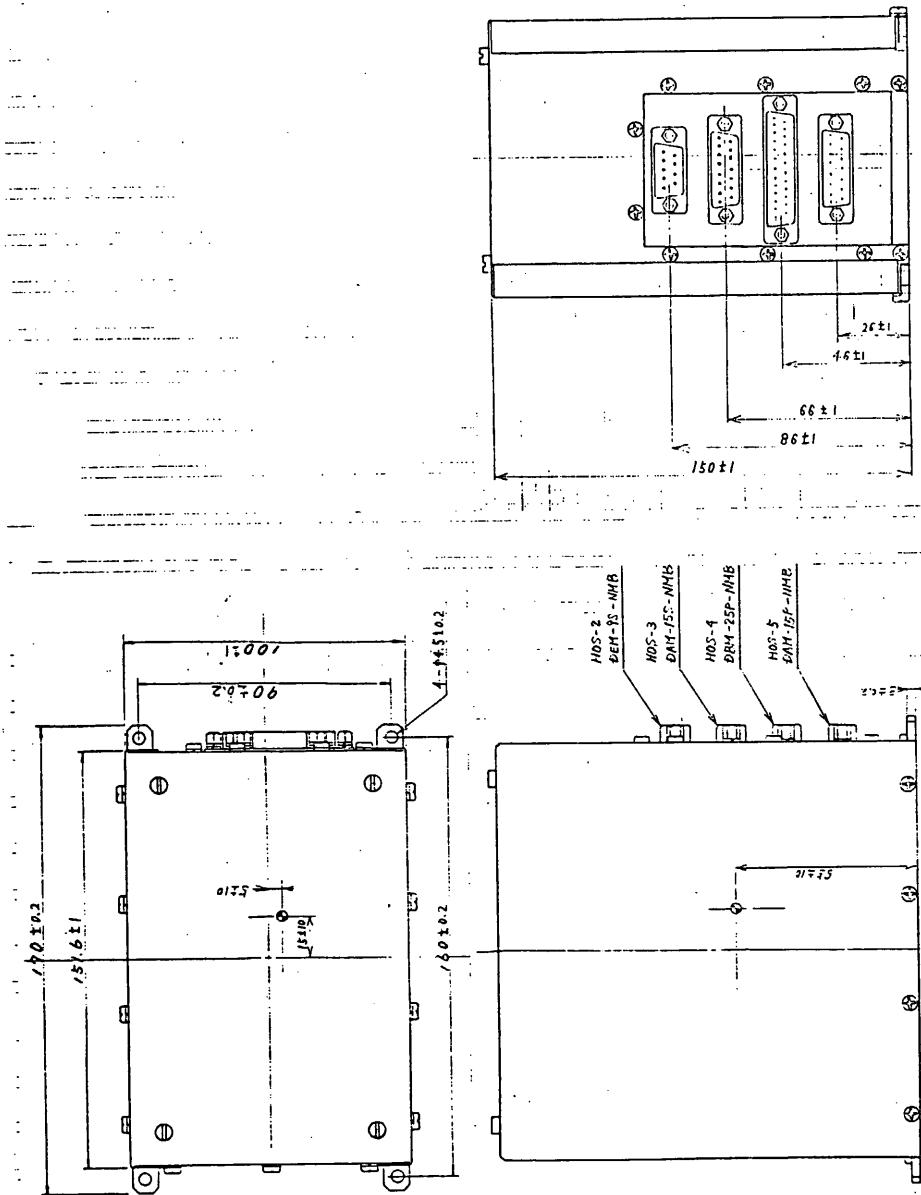


図2 赤外センサ一部 外観図

図3 エレクトロニクス部 外観図



4. 主な仕様

出力信号型式	デジタル処理出力
	1. HOS (N) データ
	2. HOS (S) データ
	3. HOS スピン周期データ
	4. SAS-HOS 位相角データ
動作温度範囲	センサー部 -20°C ~ +50°C (性能維持温度範囲) エレクトロニクス部 -10°C ~ +40°C (性能維持温度範囲)
消費電力	+12V 35mA 以下 -12V 35mA 以下 +5V 6mA 以下
外形寸法	センサー部 99X110X120H (図2) エレクトロニクス部 100X170X153H (図3)
重量	センサー部 1.2kg エレクトロニクス部 1.5kg
機械的性能	振動、衝撃試験及びその他の環境試験は宇宙研規格に準ずるものとする。

5. HK項目 HOSセンサー部温度

6. コマンド項目

6.1 実時間コマンド項目

電源ON (CM-A) AD-12 EX-15

電源OFF (CM-A) AD-13 EX-13

(TCSによる。SAS, GASも同時)

6.2 PIコマンド項目 機器指定…00100

GAIN AUTO OS-0----1

GAIN MANUAL OS-0----0

MANUAL GAIN1 OS-1----1

MANUAL GAIN2 OS-1----0

塔載用データ処理装置(DP)

SA班

東大宇宙線研 近藤一郎
富士通株式会社

1. 概要

この装置は、各観測機器によって得られた情報、衛星自身の動作状態の情報、および姿勢情報を効率良く地上へ伝送するために、機上においてデータ処理を行なうこととする目的としており、次の機能を持っている。

- (1) 各観測機器から送られてくるデータを、それぞれの処理回路で処理した後、衛星内部のデータを付加して一定のフォーマットに編集し、リアルデータとしてテレメータに送る一方、レコードデータとしてデータレコーダに送る。
- (2) 処理に必要なタイミングパルスは、すべて内蔵のタイミングジェネレータで発生しており、DP内部だけでなく、他の各観測機器へもタイミングパルスを供給する。
- (3) 各機器の動作を制御するために設けられているP/Iコマンドの解読と、各機器への伝達を行なう。

2. 構成

区分	品名	員数	備考
エレクトロニクス部	DP-E	1	
メモリ部	DP-M	1	
電源用接続ケーブル		1	9極
信号用接続ケーブル		1	50極

3 電気的性能

3.1 出力データ主要諸元

リアルデータとレコードデータは、データ識別IDにより分離された同一のデータであり、データ識別以外はまったく同じ諸元である

(1) 対号形式 : Split Phase Mark (SPM)

(但し、リアルQUIETデータはSPM-PSK)

(2) レベル

a LOWレベル : 0V ~ 0.4V

b HIGHレベル : 4.5V ~ 5.3V

(3) ピットレート

a FLAREモード : 8192 Bits/sec

b QUIETモード : 1024 Bits/sec

(4) ピット数/ワード : 8 Bits/word

(5) ワード数/フレーム : 128 Words/Frame

(6) フレーム数/サブフレーム : 64 Frames/Subframe

(7) フレームフォーマット : 表-1に示す

(8) 同期コード

a W0 : 1 1 1 1 1 0 1 0

b W1 : 1 1 1 1 0 0 1 1

c W2 : 0 0 1 0 0 0 0 0

(9) フレームID : 0 0 Ff Fe Fd Fc Fb Fa

(10) アナログHKフォーマット : 表-2に示す

(11) ディジタルHK

a フォーマット	:	表-3に示す
b ピット内容	:	表-4に示す
c DPIDビット内容	:	表-5に示す

(12) 共通ワード部

a フォーマット	:	表-6に示す
b ピット内容	:	表-7に示す

(13) PRT-CHECK データ

a フォーマット	:	表-8に示す
b ピット内容	:	表-9に示す

3. 2 メモリ

(1) 容量 : 32768W (1W = 8 Bits)

(2) サイクルタイム : MIN 10usec

(3) アドレスライン : パラレル 15ライン

(4) 入力データライン : パラレル 8ライン

(5) 出力データライン : パラレル 8ライン

表-1. フレームアドレット

FLARE mode (1Frame = 125ms)

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
O	SYNC	CODE	FI													
16			HXM-PC2													
32	SXT1	SXT2	HXM -PC1	HXM-PC3												
48	-PC			HXM-PC4	SXT1	SXT2	SGR -PC									
64	共通A	共通B	共通C	D-HK	-PC	-E	A-HK									
80				HXM-PC5												
96	SXT1	SXT2	HXM -PC1	HXM-PC6												
112	-PC			HXM-PC7												

QUIET mode (1Frame = 1s)

W	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
O	SYNC	CODE	FI													
16	PICAB	A-HK	IMP	HXM-PC2												
32	FLM-PCH		TEL	HXM-PC3												
48	FLM-PCL	IMP	HXM-PC4	PXM -A	SGR -B											
64	共通A	共通B	共通C	D-HK												
80	O S	A-HK	IMP	HXM-PC5												
96	FLM-PCH		TEL	HXM-PC6												
112	FLM-PCL	IMP	HXM-PC7													

表-2. アナログHKフォーマット

A-HK (F : W₇, W₇₁ Q : W₁₇, W₈₁)

F	0		1		2		3	
	W ₇ (F)	W ₇₁ (F)	W ₇ (F)	W ₇₁ (F)	W ₇ (F)	W ₇₁ (F)	W ₇ (F)	W ₇₁ (F)
	W ₁₇ (Q)	W ₈₁ (Q)	W ₁₇ (Q)	W ₈₁ (Q)	W ₁₇ (Q)	W ₈₁ (Q)	W ₁₇ (Q)	W ₈₁ (Q)
0 32	CAL-A	CAL-B	+BUS	+BAT	+12V REG	+5V REG	+15V RL	-12V REG
4 36	Ic-P	Id-P	HXM-HV SGR-HV	PXM-HV FLM-HD2H	SXT-HD1 SXT-HD2	SXA-1 SXA-2	SOX-HV	FLM-HD1 FLM-HD2L
8 40	Y-SA MODE	TL-22 DR CASE	TL-1 BAT セル1	TL-2 BAT セル2	TL-3 BAT CASE	TL-4 SHNT-E	TL-5 側面 パネル1上	TL-6 側面 パネル2上
12 44	TL-7 側面 パネル1中	TL-8 側面 パネル2中	TL-9 側面 パネル1下	TL-10 側面 パネル2下	TL-11 下端 パネル	TL-12 底部 パネル	TL-13 スラスト チューブ上	TL-14 スラスト チューブ中
16 48	TL-15 スラスト チューブ下	TL-16 上部シェルフ 上面	TL-17 上部シェルフ 下面	TL-18 CMR CASE	TL-19 T部シェルフ 上面	TL-20 TMU Tx X'tal	TL-21 TMS Tx X'tal	TL-23 SXT コリX-91
20 52	TL-24 SXT コリX-92	TL-25 SXT コリX-93	TL-26 SXT コリX-94	TL-27 SXT コリX-95	TL-28 SXT 結晶	TL-29 SXA センサ1	TL-30 HXM 結晶	TL-31 SXA レンズ1
24 56	TL-32 SXA レンズ2	TL-33 SOX 結晶	TL-34 PXM センサ	TL-35 FLM センサ	TL-36 HDS センサ	TL-37 IMP -AMP	TL-38 SSAS センサ	TH-1 GAS センサ
28 60	TH-2 ASAS センサ	TH-3 SXT センシールド	TH-4 上端 アレート1	TH-5 上端 アレート2	TH-6 上端 アレート3	TH-7 パネル表 元	TH-8 パネル表 先	TH-9 アロ, キング タイオ-ド

注1. 上下2段で示す項目は PI側でマルチアレクスされた項目である。

表-3. ディジタル HK フォーマット

D-HK (W67) [①印はパラレルインターフェイス]

F	0	1	2	3	4	5	6	7
0	① TM	DPI#1	DPI#2	HXM NaI カウント	PXM CA2 カウント	SXA カウント	FLM カウント	
8	① 姿勢計	① SCP	TCS		PXM CB2 カウント	SGR PC1 カウント	SXT1 NaI カウント	
16	① BAT	① ACS	MBC-Z		PXM CA2 カウント	SGR パラスチック カウント	FLM カウント	
24	① PI1	① PI3	① PRT2		PXM CB2 カウント	SGR PC2.3 カウント	SXT2 NaI カウント	HXM NaI カウント
32	① TM	DPI#1	DPI#3		PXM CA2 カウント	SXA カウント	FLM カウント	
40	① PRT1	① SCP	TCS		PXM CB2 カウント	SGR PC1 カウント	SXT1 NaI カウント	
48	① BAT	① ACS	MBC-Z		PXM CA2 カウント	SGR パラスチック カウント	FLM カウント	
56	① PI2	① PI4	① PRT3		PXM CB2 カウント	SGR PC2.3 カウント	SXT2 NaI カウント	

DEC - ON/OFF

表-4 ティシタル HK ビット内容

Bit	S C P	T M	姿勢計	B AT	P RT 1	P I 1	P I 2
0	OVC-J ON/OFF	TMU ON/OFF	ASAS ON/OFF	BAT-LOGIC TRIC/FULL	P RT ON/OFF	FLM ON/OFF	SOX ON/OFF
1	BAT-CHG TRIC/FULL	TMU-PWR UP/DOWN	SSAS ON/OFF	BAT-LEVEL A/B	P RT STANDBY	FLM-HV1 ON/OFF	SOX-HV ON/OFF
2	DAY/ NIGHT	BCNU ON/OFF	GAS ON/OFF	UVC-COUNT ON/OFF	P RT WRITE MODE	FLM-HV2 ON/OFF	SOX-GAIN H/L
3	PDL 1 OPEN/CLOSE	TMS ON/OFF	HOS ON/OFF	BAT-LOGIC T TRIC/FULL	P RT READ MODE	PXM ON/OFF	SGR ON/OFF
4	PDL 2 OPEN/CLOSE	UHF-ANT A/B	HOS-GAIN AUTO/MANU	BAT-LOGIC V TRIC/FULL	P RT CHECK MODE	PXM-HV ON/OFF	SGR-HV ON/OFF
5	PDL 3 OPEN/CLOSE	SHF-ANT A/B	HOS-GAIN 1/2	BAT-HEATER ON/OFF	P RT CHECK IND	"0"	"0"
6	PDL 4 OPEN/CLOSE	"0"	"0"	"0"	"0"	"0"	"0"
7	SEP MONI OK/NO	DEC ON/OFF	DEC ON/OFF	DEC ON/OFF	DEC ON/OFF	DEC ON/OFF	DEC ON/OFF

Bit	A C S	MBC-Z	T C S	P RT 2	P RT 3	P I 3	P I 4
0	ACE ON/OFF	MBC通電モード 通電/待機	00 U BEACON 01 U FM 10 U REAL 11 U STRG	"0"	P RT A7	SXT ON/OFF	TEL ON/OFF
1	MBC ON/OFF	M 8	00 S BEACON 01 S FM 10 S REAL 11 S STRG	"0"	P RT A6	SXT-HV1 ON/OFF	TEL-GAIN HIGH/LOW
2	SDB N/W	C 1	00 R BEACON 01 R FM 10 R REAL 11 R STRG	P RT Mact	P RT A5	SXT-HV2 ON/OFF	IMP ON/OFF
3	GDB N/W	Z 2	00 T BEACON 01 T FM 10 T REAL 11 T STRG	P RT M4	P RT A4	SXT-HEATER ON/OFF	IMP-GAIN H/L
4	EPT CLOCK EPT/DP	R 3	00 U AUTO/MANU 01 U M3	P RT M3	P RT A3	HXM ON/OFF	IMP-FILTER A/B
5	EPT SQ20	E 4	00 T AUTO/MANU 01 T M2	P RT M2	P RT A2	HXM-HV ON/OFF	IMP-BIAS ON/OFF
6	EPT SQ21	I 5	00 T REC/REP 01 T M1	P RT M1	P RT A1	SXA ON/OFF	"0"
7	EPT SQ22	S 6	"0"	P RT M0	P RT A0	"0"	DPM ON/OFF

注1. ①印はパラレルインターフェイスを示す。

注2. □/□で記入のビットは左が"1", 右が"0" ("1/0") レベルである。

表-5. DPID ビット内容

Bit	DPID 1		DPID 2		DPID 3	
0	データ 識別	1 RECORD	SGR MODE	1 E	FLARE FLAG MODE	1 BOTH
		0 REAL		0 C		1 FLM
1	FLARE AUTO MANU	1 AUTO	SOX MODE	1 E	0 HXM 0 OFF	0 HXM
		0 MANUAL		0 C		0 OFF
2	FLARE QUIET	1 FLARE	PXM MODE	1 E	1 3 1 2 0 1 0 0	1 3
		0 QUIET		1 E		1 2
3	HIGH	1 EXIST	PXM MODE	0 C ₂	0 1 1 1 0 0	0 1
	FLARE	0 NOTHING		0 C ₁		0 0
4	LOW FLARE	1 EXIST	SOX CAL	1 ENABLE	1 3 1 2	1 3
		0 NOTHING		0 DISABLE		1 2
5	FLARE MAC CONT	1 STOP	FLARE MAC CONT	1 ENABLE	0 1 1 1 0 0	0 1
		0 NORMAL		0 DISABLE		0 0
6	RBM (VETO)	1 ON	RB END LEVEL	1 HIGH	1 3 1 2	1 3
		0 OFF		0 LOW		1 2
7	CAL	1 ON	RB END FLM	1 ON	0 1 1 1 0 0	0 1
		0 OFF		0 OFF		0 0

表-6. 共通ワード部 フォーマット

共通 A (W64)

FLARE モード

F	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0		DV ₀ -OS		DV ₁ -OS		DV ₂ -OS		DV ₃ -OS		DV ₄ -OS		DV ₅ -OS		DV ₆ -OS		
16	CAB			DV ₉ -OS	PI	DV ₁₀ -OS	PI	DV ₁₁ -OS	CAB	DV ₁₂ -OS	AGC	DV ₁₃ -OS	PI	DV ₁₄ -OS	PI	
32			AGC	DV ₁₇ -OS	CAB	DV ₁₈ -OS	DS	DV ₁₉ -OS		DV ₂₀ -OS	AGC	DV ₂₁ -OS	CAB	DV ₂₂ -OS	CAB	
48				DV ₂₄ -OS	DV ₂₅ -OS	DV ₂₆ -OS		DV ₂₇ -OS		DV ₂₈ -OS		DV ₂₉ -OS		DV ₃₀ -OS	DV ₃₁ -OS	

QUIET モード

F	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0																
16	CAB	AGC														
32																
48																

共通 B (W65)

F	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	T	AC	GA	SAS	HOS	HOS	HOS	HOS	T	AC	GA	SAS	HOS	HOS	HOS	HOS
16	I	ステー	HBX	O	N	地	地	ス	I	ス	HBX	O	地	地	ス	S/E
32	M	タ		N	S	球	球	ビ	M	タ		N	球	球	ビ	位
48	E	タ		時	周	角	角	期	E	タ		時	角	角	周	相
	1			刻	期	1	1	1	1			刻	1	1	1	1

共通 C (W66)

F	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	T	GA	GA	SAS	HOS	HOS	HOS	HOS	T	GA	GA	SAS	HOS	HOS	HOS	HOS
16	I	HBZ	HBZ	太	地	地	地	地	I	HBZ	HBZ	太	地	地	地	S/E
32	M			陽	球	球	球	球	M			陽	球	球	球	位
48	E	2		角	2	2	2	2	E			角	2	2	2	相

表-7. 共通フード部ビット内容

B	CAB	PICAB -DV	PICAB -OS	TIME 1	TIME 2	ACS ステータス	SAS ON 時刻	SAS 太陽角	
								ASAS	SSAS
0	AD2°	SET /START	OS0	72 49 04	0 17 04	MAC LEVEL 00 L	ms 4000.00	1"	0"
1	AD2'	"0"	OS1	36 24 32	0 08 32	10 M	2000.00	逆/正	64°
2	AD2 ²	"0"	OS2	18 12 16	0 04 16	11 H	MAC CLOSE/OPEN	1000.00	16° 32°
3	AD2 ³	MD0	OS3	9 06 08	0 02 08	MAC CONT ON/OFF	500.00	8°	16°
4	EX2°	MD1	OS4	4 33 04	0 01 04	MAC + / -	250.00	4°	8°
5	EX2'	MD2	OS5	2 16 32	0 00 32	MSC CONT ON/OFF	125.00	2°	4°
6	EX2 ²	MD3	OS6	1 08 16	0 00 16	MSC SPIN UP/DOWN	62.50	1°	2°
7	EX2 ³	MD4	OS7	0 34 08	0 00 08	MBC WRT/RET	31.25	0.5°	1°

B	HOS N 地球角1	HOS N 地球角2	HOS S 地球角1	HOS S 地球角2	HOS スピンドル周期1	HOS スピンドル周期2	HOS S/H 位相角1	HOS S/H 位相角2
	0 有効 1 無効	ms 125.00	0 有効 1 無効	ms 125.00	1 1 SSAS 1 0 ASAS	ms 250.00	1 0 HOS N 0 1 HOS S	ms 250.00
1	s 16.00	62.50	s 16.00	62.50	0 1 HOS 0 0 無効	ms 125.00	0 0 無効	ms 125.00
2	8.00	31.25	8.00	31.25	s 16.00	ms 62.50	1 SUN 0 ROW	62.50
3	4.00	15.63	4.00	15.63	8.00	31.25	s 8.00	31.25
4	2.00	7.81	2.00	7.81	4.00	15.63	4.00	15.63
5	1.00	3.91	1.00	3.91	2.00	7.81	2.00	7.81
6	0.50	1.95	0.50	1.95	1.00	3.91	1.00	3.91
7	0.25	0.98	0.25	0.98	0.50	1.95	0.50	1.95

表-8 PRT-CHK データフォーマット

W F	0	31/32	63/64	95/96	127
40	注2		注2	注2	
41	"		"	"	
42	"		"	"	
43	"		"	"	PRT-CHK DATA
44	"		"	"	TOTAL 256W
45	"		"	"	
46	"		"	"	
47	"		"	"	

注1 F40以後にPRT-CHKコマンドを送信した時は、次のSFでCHKデータ送信。

注2 他のワードは表-1のフレームフォーマットと同じ。

表-9 PRT-CHKデータビット内容

B	内 容
0	"0"
1	"0"
2	M act
3	M 4
4	M 3
5	M 2
6	M 1
7	M 0

注2 F40～47・W96～127(256W)がすべて同じフォーマットで送信される。

DLY CMD
EX 内容

DLY CMD
AD 内容

3.3 D.P コマンド項目

表-10. コマンド項目表

NO.	コマンド項目名	AD	EX	制御内容
1	DPM-ON	12	9	DPM を ON する
2	ALL-PI-OFF 2	12	10	DPM を OFF する。(ALL PI を OFF する)
3	CAL-ON	13	8	キャリブレーションをスタートする
4	PICM-START	11	9	PIコマンド用レジスタをクリアする
5	"1"	11	8	PIコマンド用レジスタに "1" をストアする
6		13	9	
7	"0"	12	8	PIコマンド用レジスタに "0" をストアする
8		13	10	
9	PICM-SET	13	11	PIコマンドをセットする
10	AUTO-FLARE	12	11	FLARE モードを自動判定する
11	MANUAL-FLARE	12	12	FLARE モードはし, 自動判定を禁止する
12	MANUAL-QUIET	13	12	QUIET モードはし, 自動判定を禁止する

3.4 D.P ティレイコマンド項目

表-11. ティレイコマンド項目表

NO.	コマンド項目名	AD	EX	制御内容
1	MANUAL-FLARE	4	0	FLARE モードはする (注)
2	MANUAL-QUIET	4	1	QUIET モードはする (注)
3	AUTO-FLARE	5	0	FLARE モードを自動判定する。

注. MANUAL 時は制御可能であるが AUTO-FLARE 時には制御不能である。

3.5 PIコマンド 機器指定

表-12. PIコマンド 機器指定割り当て表

機器指定	機器名	機器指定	機器名
11111		01111	
11110		01110	SOX
11101		01101	
11100		01100	FLM-E
11011		01011	
11010		01010	PXM-E
11001		01001	
11000	SXG-E	01000	
10111		00111	アキ
10110		00110	
10101		00101	
10100		00100	HOS-E
10011		00011	アキ
10010		00010	
10001		00001	DP-E
10000		00000	

セットコマンド表

1 X X X X	SC-SXG	0 1 1 0 1	SC1-FLM
0 1 1 1 1	SC1-SOX	0 1 1 0 0	SC2-FLM
0 1 1 1 0	SC2-SOX	0 1 0 1 1	SC1-PXM
0 0 1 0 0	SC-HOS	0 1 0 1 0	SC2-PXM

3.6 DP PI コマンド項目

表-13. PIコマンド項目表

機器指定 動作指定	0 0 0 0 0		0 0 0 0 1		0 0 0 1 0		
OS0	SGR	1 E	FLARE	1 BOTH	OSC	1 B	
	MODE	0 C		1 FLM		0 A	
OS1	SOX	1 E	FLAG	0 HXM			
		0 C		1 OFF			
OS2	PXM MODE	1 E	FLM	1 3			
		1 E		1 2			
OS3		0 C2		0 1			
		0 C1		0 0			
OS4	SOX CAL	1 ENABLE	HXM	1 3		アキ	
		0 DISABLE		1 2			
OS5	FLR MAC CONT	1 ENABLE	CRD	0 1			
		0 DISABLE		0 0			
OS6	RB END LEVEL	1 HIGH	LEVEL	1 3			
		0 LOW		1 2			
OS7	RB END FLM	1 ON	PXM	0 1			
		0 OFF		0 0			

(4) VETO FLAG SET 用 PXM C·R·D LEVEL

表-14 VETO FLAG SET 用 PXM C·R·D LEVEL

信号	判定用データ	PXM C·R·D LEVEL				unit
		0	1	2	3	
VETO FLAG SET	CA1	256	512	1024	2048	counts /2sec
	CB1	256	512	1024	2048	

(5) VETO FLAG RESET 用 C·R·D LEVEL

表-15 VETO FLAG RESET 用 PXM C·R·D LEVEL

信号	判定用データ	PXM C·R·D LEVEL				unit
		0	1	2	3	
VETO FLAG RESET	CA1	192	384	768	1536	counts /2sec
	CB1	192	384	768	1536	

注 RESET 用 PXM C·R·D LEVEL は SET 用と連動する。

表-16 VETO FLAG RESET 用 RB END C·R·D LEVEL

信号	判定用データ	RB END C·R·D LEVEL		unit
		LOW	HIGH	
VETO FLAG RESET	PC-4	4096	8192	counts /8sec
	PCH	1024	2048	

注 PC-4 (HXM) と PCH (FLM) の C·R·D LEVEL は連動する

3.7 ラジエーションベルト自動判定

FLARE 判定において、ELECTRON PRECIPITATION と FLARE を識別するため、ラジエーションベルトをモニタする必要があり、ラジエーションベルト通過中は FLARE 判定を VETO することで、FLARE との識別を行なう。

(1) VETO FLAG用データ

a. CA1 (PXM)	:	SET, RESET 共用
b. CB1 (PXM)	:	SET, RESET 共用
c. PC-4 (HXM)	:	RESET 用
d. PCH (FLM)	:	RESET 用

(2) VETO FLAG用PIコマンド

a. PXM C.R.D LEVEL	:	0, 1, 2, 3
b. RB END C.R.D LEVEL	:	LOW, HIGH
c. RB END FLM	:	ON, OFF

(3) VETO FLAG判定方法

a VETO FLAG SET

CA1, CB1 (PXM) のいずれかのカウンティングレートが、PIコマンドで設定された C.R.D LEVEL を超えたことにより、ラジエーションベルトを検出し、VETO FLAGを SET する。

b VETO FLAG RESET

VETO FLAGが SET された以後の CA1, CB1 (PXM), PC-4 (HXM), および PCH (FLM) のカウンティングレートのすべてが、PI コマンドで設定された C.R.D LEVEL より、低くなった時に VETO FLAG を RESET する。

但し、RB END FLM コマンドが OFF の時は CA1, CB1 (PXM)、および PC-4 (HXM) だけのカウンティングレートにより、VETO FLAG を RESET する。

3. 8 FLARE 自動判定

(1) 基本的には考え方

- a. FLM および HXM のカウンティングレートによって、FLARE をモニタする。
- b. ELECTRON PRECIPITATION による FLM 、および HXM のカウンティングレートの増加を FLARE と判定しないために、ラジエーションベルト通過中は VETO する。

(2) FLARE 判定用 FLAG

- a. LOW LEVEL FLARE FLAG
- b. HIGH LEVEL FLARE FLAG
- c. VETO FLAG (ラジエーションベルト判定による)

(3) FLARE FLAG 用データ

- a. PCH (FLM)
- b. PC-1 (HXM)

(4) FLARE 判定用 PI コマンド

a. FLARE FLAG MODE	:	BOTH, FLM, HXM
b. FLM C.R.D LEVEL	:	0, 1, 2, 3
c. HXM C.R.D LEVEL	:	0, 1, 2, 3

(5) FLARE FLAG SET う法

a. FLAG MODE BOTH の場合

PCH (FLM) 、および PC-1 (HXM) のいずれかのカウンティングレートが、それぞれの PI コマンドで設定された C.R.D LEVEL を超えたことにより、FLARE FLAG を SET する。

b. FLAG MODE FLM の場合

PCH (FLM) のカウンティングレートが、PI コマンドで設定された C.R.D LEVEL を超えたことにより、FLARE FLAG を SET する。

C FLAG MODE HXM の場合

PC-1 (HXM) のカウンティングレートが、PIコマンドで設定されたC.R.D LEVELを超えたことにより、FLARE FLAGをSETする。

(6) FLARE FLAG SETの立つFLM C.R.D LEVEL

表-17 FLARE FLAG SETの立つFLM C.R.D LEVEL

FLARE FLAG	判定用データ	FLM C.R.D LEVEL				unit
		0	1	2	3	
LOW LEVEL	PCH	256	512	1024	2048	counts
HIGH LEVEL			2048	4096	8192	/sec

(7) FLARE FLAG SETの立つHXM C.R.D LEVEL

表-18 FLARE FLAG SETの立つHXM C.R.D LEVEL

FLARE FLAG	判定用データ	HXM C.R.D LEVEL				unit
		0	1	2	3	
LOW LEVEL	PC-1	128	256	512	1024	counts
HIGH LEVEL		1024	2048	4096	8192	/sec

(8) FLARE FLAG RESET方法

② FLARE MODE と判定されない場合

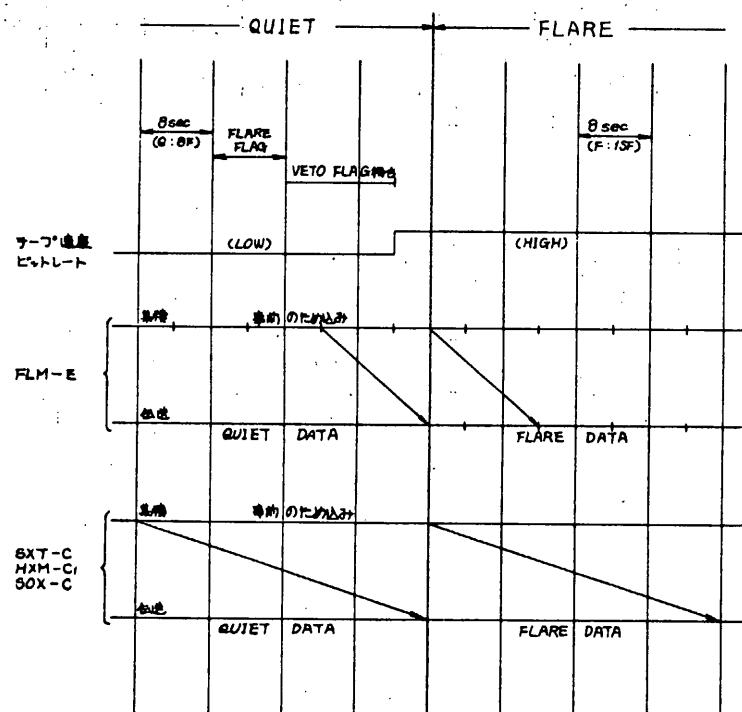
FLARE FLAGが立ったSF ENDから、12sec以内にVETO FLAGが立つと、FLARE FLAGは、VETO FLAGの立ったSF ENDで、RESETされる。

b FLARE MODE と判定される場合

FLARE FLAG が立った SF END から、12sec 以内に VETO FLAG が立たなかった時に、FLARE と判定され、FLARE FLAG は、RESET されず QUIET MODE から FLARE MODE へ移行する。

(9) QUIET MODE から FLARE MODE への移行

図-1. FLARE MODE への移行時間



(10) FLARE MODE 持続時間

a. LOW LEVEL FLARE : $960 + \alpha$ sec (注) $\left[\alpha: 4, 12, 20, 28, 36, 44, 52, 60 \right]$
b. HIGH LEVEL FLARE : $960 + \alpha$ sec

注, LOW LEVEL FLARE または HIGH LEVEL FLARE が存在した場合はその時刻にリセットされ, 以後 HIGH LEVEL FLARE の持続時間が適用される。

3.9 自動判定による FLARE データ取得方法および DR動作

(1) LOW LEVEL FLARE

a. DR が FLARE データを記録していない場合

FLARE が判定されてから 960 sec 間 FLARE MODE, その後 1024 sec 間 QUIET MODE でデータを取得し, DR を停止する。

b. DR が FLARE データを記録している場合

LOW LEVEL FLARE が存在しても FLARE MODE はならず DR を再駆動しない。

(2) HIGH LEVEL FLARE

a. DR が FLARE データを記録していない場合, および LOW LEVEL FLARE で動作中の場合

HIGH LEVEL を超える FLARE でも先に LOW LEVEL を超えたので LOW LEVEL を超えた時に FLARE MODE でデータ取得を開始する。よってデータ取得の SF サイクルは HIGH LEVEL を超えたことによってなんの変更を受けない。しかし, この時は HIGH LEVEL を超えた時刻から 2 つ目 960 sec 間 FLARE MODE が持続し, その後 1024 sec 間 QUIET MODE でデータを取得し, DR を停止する。

b. DR1: LOW LEVEL FLARE データが記録されている場合

この時は HIGH LEVEL FLARE FLAG が立った時の FLARE 判定を行ない、FLARE と判定されてから 960 sec 間 FLARE MODE、その後 1024 sec 間 QUIET MODE でデータを取得し、DR を停止する。

この動作は LOW LEVEL による FLARE MODE 終了後の QUIET MODE データ取得時にも行なわれ、また DR が停止している場合には DR を再駆動して行なわれる。

c. DR1: HIGH LEVEL FLARE データが記録されている場合

HIGH LEVEL FLARE があることを FLARE MODE にすると DR を再駆動されない。

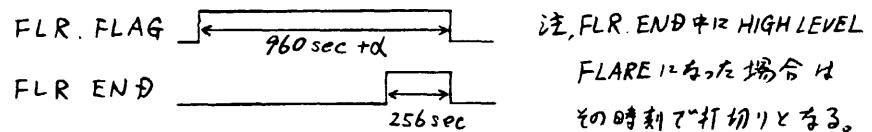
3.10 FLARE 自動判定に伴う観測機器制御信号

(1). FLARE FLAG

この信号は SXG に対して FLARE であることを知らせるものである。

(2). FLARE END

この信号は SXG の GAIN 変更のためには用いられるもので、下図のようじ FLARE 終了前の 256 sec を表わしている。



(3). MAC STOP

FLARE MODE 時に MAC を STOP するためには FLARE MODE の間、ACE へ CAL 信号を送る。

この信号は PI コマンドで ENABLE, DISABLE の制御ができる。

3.11 動作 MODE の MANUAL 制御

FLARE MODE, QUIET MODE の設定は FLARE 自動判定に
かかわらず"コマンド"により制御できるようになっている。

(1) MANUAL 制御の動作開始

MANUAL 制御は MANUAL-FLARE コマンド 又は MANUAL-
QUIET コマンドにより動作が開始され、自動判定による制御
が禁止される。

また、これらのコマンドは FLARE-AUTO 時には無効であった
ディレイコマンドの FLARE-SET コマンド および QUIET-SET
コマンドによる MODE 制御動作を可能にする。

(2) MANUAL-FLARE

MANUAL-FLARE コマンド 又は FLARE-SET コマンドにより
FLARE MODE に設定し、以後は MANUAL-QUIET コマンド
又は QUIET-SET コマンドがあるまでは FLARE MODE を
持続する。

(3) MANUAL-QUIET

MANUAL-QUIET コマンド 又は QUIET-SET コマンドにより
QUIET MODE に設定し、以後は MANUAL-FLARE コマンド
又は FLARE-SET コマンドがあるまでは QUIET MODE を
持続する。

(4) 動作 MODE の切換タイミング

FLARE MODE への切換は FLARE サブフレームの中間で行なう。
QUIET MODE への切換は QUIET サブフレームの末尾で行なう。

(5) DR-REP中ににおける MODE 制御

MANUAL 制御時は DRが REP中であっても FLARE MODE, QUIET MODE の制御が可能である。

但し、この場合には DRの自動 CONT を OFFにしてから DPからの制御信号を受け付けてはならない。

(6) MANUAL 制御時の他機器への信号

- a. DRへの RATE-HIGH/LOW および REC-ON は出力するが DR-OFFは出力しない。
- b. SXGへの FLR ENDは出力しない。
- c. ACEへの FLARE MAC CONTは出力する。(AUTOと同じ)
- d. FLARE 終了後の AUTO CALは行なわない。

(7) MANUAL 制御時の FLARE LEVEL ID

HIGH FLARE ID および LOW LEVEL IDは FLARE MODEになつても EXISTにはならず NOTHINGのまゝとなる。

3.12 キャリフレーション

キャリフレーションは QUIET MODE 時にのみ行ない、キャリフレーション中は FLARE 自動判定を禁止する。逆に FLARE MODE 時にはキャリフレーションは行なわれず、CALコマンドがあつても受けない。

(1) キャリフレーションの種類

- a. リアルコマンドによる CAL
- b. FLARE 終了後の AUTO CAL
- c. 昼から夜になつた時の AUTO CAL

(2). キャリブレーション 開始時刻

a. リアルコマンドによる CAL

コマンドを受信したサブフレームの次のサブフレームの先頭からキャリブレーションが開始される。

この場合の待ち時間は最大 64 sec となっている。

なお、このコマンドをキャリブレーション中に受信した場合はリトリガラブル動作が行なわれる。

b. FLARE 終了後の AUTO CAL

FLARE 終了が QUIET サブフレームくモリと同期しているため FLARE 終了と同時にキャリブレーションが開始される。

この場合の待ち時間は無し。

c. 夜から夜にならない時の AUTO CAL

DAY/NIGHT 信号に対して終了時刻がサブフレームくモリのガードタイムを設けておいて DAY/NIGHT 信号の NIGHT になっている時間がガードタイムより長い場合を夜と判別し、それと同時にキャリブレーションが開始される。

この場合の待ち時間はガードタイムそのものであり最小で 64 sec、最大で 128 sec となっている。

(3). キャリブレーション 持続時間

すべての機器が同一であり、また、いずれのキャリブレーションにおいても同一となっている。

キャリブレーション持続時間 : 128 sec (注)

注、コマンドによるリトリガラブル動作で延長可能

3.13 観測データ処理

各観測機器からの入力データをフレームフォーマットの通りに
編集するため各処理回路において事前の処理を行なう。

表-19 は各入力データのセンサー数、エネルギーレベルおよび
時間分解能を示す。

(1) SXT 処理

a. QUIET カウントデータ

読み出し毎にリセットされる QUIET 用 12 ビットカウンタにて
入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションして
直接出力する。

b. FLARE カウントデータ

読み出し毎にリセットされる FLARE 用 12 ビットカウンタにて
入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションして
メモリに蓄えておき 4 サブフレーム (32 sec) 後に出力する。

また、このデータは QUIET モードにおいても事前のため込み
処理としてメモリに蓄えられるが QUIET モード中は出力され
ないので 4 サブフレーム 経過すると常に新しいデータと
書き替えられる。

c. エネルギーデータ (CAL モード時のみ)

入力のパルスハイトデータによりエネルギーレベルを識別
した後、メモリをカウンタとして使用することにより
各エネルギー毎の入力イベントパルスを一定時間
カウントし、エネルギー毎のカウント数をカウントデータ
ワードにて出力する。

(2) HXM 処理

a QUIET PC1 カウントデータ

読み出し毎にリセットされるQUIET用、12ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションして直接出力する。

b FLARE PC1 カウントデータ

読み出し毎にリセットされる、FLARE用12ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションしてメモリに蓄えておき、サブフレーム(32sec)後に出力する。

また、このデータはQUIETモードにおいても事前のため込み処理としてメモリに蓄えられるが、QUIETモード中は出力されないのでサブフレーム経過すると常に新しいデータヒューリズムが蓄えられる。

c PC2~7カウントデータ

それぞれの読み出し毎にリセットされるQUIET、FLARE共用の12ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションして、それぞれのタイミングで直接出力する。

d エネルギーデータ(CALモード時のみ)

入力のパルスハイトデータにより、エネルギーレベルを識別した後、メモリをカウンタとして使用することにより、各エネルギーレベル毎の入力イベントパルスを一定時間カウントし、エネルギーレベル毎のカウント数をカウントデータワードに出力する。

(3) SOX 処理

a QUIET カウントデータ

FLAREデータと同一のデータを、QUIETデータとして64秒の間に1秒間だけFLAREレートのままメモリに蓄えておき、そのデータを書き込みの1/8のレートであるQUIETレートにより読み出して、64秒の間に出力する。

b FLARE カウントデータ

読み出し毎にリセットされる、FLARE用12ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションして、

メモリに蓄えておき4サブフレーム(32sec)後に出力する。

また、このデータはQUIETモードにおいても事前のため込み処理としてメモリに蓄えられるが、QUIETモード中は出力されないので4サブフレーム経過すると常に新しいデータと書き替えられる。

C エネルギーデータ

入力のパルスハイトデータにより、エネルギーレベルを識別した後、メモリをカウンタとして使用することにより、各エネルギーレベル毎の入カイペントパルスを一定時間カウントし、エネルギーレベル毎のカウント数を出力する。

(4) PXM処理

a カウントデータ

読み出し毎にリセットされるQUIET、FLARE共用の12ビットカウンタにて入力パルスをカウントし、カウント数をビットリダクションして直接出力する。

この処理には二つのモードがあり、C1モードではPCA1、PCB1の2入力のみの処理が行なわれる、C2モードではPCA1、PCA2、PCB1、PCB2の4入力すべての処理が行なわれる。

b エネルギーデータ

入力のパルスハイトデータにより、エネルギーレベルを識別した後、メモリの2ワードを16ビット構成のカウンタとして使用することにより、各エネルギーレベル毎の入カイペントパルスを一定時間カウントし、エネルギーレベル毎のカウント数を上位、下位8ビットづつ出力する。

(5) FLM処理

a カウントデータ

リセットしないフリーラニングの16ビットのカウンタにて、入力パルスをカウントさせておき、QUIET、FLAREそれぞれの上位読み出しタイミングにおける カウント数16ビットをすべてラッピングして上位、下位それぞれの読み出しタイミングで、8ビットづつ直接出力する。

b QUIET エネルギーデータ

入力のパルスハイトデータにより、エネルギーレベルを識別した後、メモリの2ワードを16ビット構成のカウンタとして使用することにより、各エネルギーレベル毎の入カイベントパルスを一定時間カウントし、エネルギーレベル毎のカウント数を上位、下位8ビットづつ出力する。

c FLARE エネルギーデータ

入力のパルスハイトデータにより、エネルギーレベルを識別した後、メモリの2ワードを16ビット構成のカウンタとして、4系統使用することにより、各エネルギーレベル毎の入カイベントパルスを4系統それぞれが交互に一定時間カウントし、エネルギーレベル毎のカウント数を1.5サブフレーム後に上位、下位8ビットづつ出力する。

また、このデータはQUIET モードにおいても、事前のため込み処理として処理されているが、QUIET モード中は出力されていないので、1.5サブフレーム経過すると常に新しいデータと書き替えられる。

(6) SGR 处理

a カウントデータ (QUIET モード時のみ)

リセットしないフリー-ランニングの8ビットカウンタにて入カパルスをカウントさせておき、読み出しタイミングにおけるカウント数を直接出力する。

b エネルギーデータ

入力のパルスハイトデータにより、エネルギーレベルを識別した後、メモリをカウンタとして使用することにより、各エネルギーレベル毎の入カイベントパルスを一定時間カウントし、エネルギー毎のカウント数を出力する。

このデータは、三つのブロックに分割されて入力された、エネルギーデータをDPにおいて再合成したデータである。

(7) SXA 处理

FLARE モード、 QUIET モードで切換えられる DP からの読み出しタイミングに合わせて、 シリーズ 8 ビットで入力されたデータを直接出力する。

このデータは、 2 ワードで 1 セットの構成となっている。

(8) IMP 处理

この処理は、 QUIET モード時のみに行なわれ、 DP からの読み出しタイミングに合わせて、 シリーズ 8 ビットで入力されたデータを直接出力する。

このデータは、 4 ワードで 1 セットの構成となっている。

(9) TEL 处理

この処理は、 QUIET モード時のみに行なわれ、 アナログデータ 2 ラインで入力されたデータを、 フォーマットのタイミングでサンプルし A/D 変換して出力する。

このデータは、 4 ワードで 1 セットの構成となっている。

3. 14 共通系データ処理

共通系データは、 FLARE モードと QUIET モードでサンプル周期を切換え、 それぞれのフォーマットに従って送信する。

表 - 20, 21 に各入力データの時間分解能を示す。

(1) アナログHK処理

DP からのタイミングパルスにより、 マルチアレクスされ、 シリーズ 1 ラインで入力された 64 項目のデータをフォーマットのタイミングでサンプルし、 A/D 変換して出力する。

(2) ディジタルHK処理

a シリーズデータ

DP からのタイミングパルスに合わせて、 シリーズ 8 ビットで入力されたデータを直接出力する。

b パラレルデータ（ステータスデータ）

DP内でワード構成を行ない、フォーマットのタイミングで出力する。

(3) CAB処理

データと同時に入力された ACT 信号によりデータを読み込みフォーマットのタイミングに合わせて出力する。

(4) AGC 処理

アナログ 1 ラインで入力されたデータを、フォーマットのタイミングでサンプルし、A/D変換して出力する。

(5) PI CAB処理

PIコマンド用レジスタの内容を、フォーマットのタイミングに合わせて出力する。

(6) OS処理

各機器指定ごとの、PIコマンドのOS8ビットをメモリに蓄えておき、機器指定ごとのOSをフォーマットのタイミングに合わせて出力する。

(7) TIME処理

送信タイミング時の時刻カウンタのカウント数を出力する。

(8) ACS 処理

DPからのタイミングパルスに合わせて、シリーズ8ビットで入力されたデータを直接出力する。

(9) GAS 処理

アナログデータ 3 ラインで入力されたデータを、フォーマットのタイミングでサンプルし、A/D変換して出力する。

(10) SAS 処理

SAS データには、ASASデータとSSASデータの 2 系統のデータがあるので、読み出し時刻に両方のデータが一度に来た場合には、ASAS デー

タを優先して読み出す。

a 太陽角データ

DPからのタイミングパルスに合わせて、シリーズ8ビットで入力されたデータを直接出力する。

b ON時間データ

入力されたSAS ONパルスにより、DP内カウンタ出力の内のTIMEデータの下位8ビットをラッチし、フォーマットの読み出しタイミングで出力する。

(1) HOS処理

DPからのタイミングパルスに合わせて、シリーズ16ビットで入力されたデータを直接出力する。

(2) DEC-ON/OFF処理

デジタルHKに含めてあり、デジタルHKのパラレルデータとして処理している。

3.15 ビットリタクション処理

12ビットのバイナリデータをフレフィックス2ビットとカウント6ビットの計8ビットに左縮処理するものである。

(1) 左縮方法

アダ-、フロイオリティエンコーダ、およびセレクタを用いることにより左縮を行なっており、アダ-による減算(逆数加算)結果をもとにしてフレフィックスエンコーダよりフレフィックスビットを出力し、セレクタによりカウントビットを出力する。

この時に入力データから引く値は1344であるが実際には逆数の2752を加算して処理を行なう。

入力データ カウント数	アダ-出力										出力データ											
	C ₀	B ₀	B ₁	B ₂	B ₃	B ₄	B ₅	B ₆	B ₇	B ₈	B ₉	B ₁₀	B ₁₁	B ₀	B ₁	B ₂	B ₃	B ₄	B ₅	B ₆	B ₇	
0	0	1	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
5		↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	S	S	S	S	S	↓	↓	S	S	S	S	S	S	S
63	0	1	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0	1	1	1	1	1	1	1
64	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
5		↓	↓	↓	↓	↓	S	S	S	S	S	S	S	↓	↓	S	S	S	S	S	S	S
319	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1
320	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
5		↓	↓	↓	S	S	S	S	S	S	S	S	S	↓	↓	S	S	S	S	S	S	S
1343	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1
1344	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0
5		↓	S	S	S	S	S	S	S	S	S	S	S	↓	↓	S	S	S	S	S	S	S
4095	1	1	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	0	1	0

C₀: キャリ-出力

(2) データ変換方法

フレフィックス B ₀ B ₁		元のデータの算出方法	カウント範囲	カウント 頻度 M/N/E [%]	24ビットの データ量 [%]
0	0	C	0 ~ 63	0	28.8 ~ 0.5
0	1	$C * 4 + 64$	64 ~ 319	3	1.8 ~ 0.4
1	0	$C * 16 + 320$	320 ~ 1343	15	1.4 ~ 0.3
1	1	$C * 64 + 1344$	1344 ~ 4095	63	1.4 ~ 0.5

C: 出力データのB₂ ~ B₇のカウント数

表-19. 観測データ処理の時間分解能

信号 名稱	サンプル 数 かず	Bit/ Sample Reduction	FLARE モード			QUIET モード		
			時間分解能	セット間隔	備考	時間分解能	セット間隔	備考
SXT-C	2セント 2ライン	12 → 8 Bit	3.9 ms	3.9 ms	4SF連続 の7-9	125 ms	125 ms	前ため有
HXM-C ₁	1セント 1ライン	"	7.8 ms	7.8 ms	4SF連続 の7-9	125 ms	125 ms	前ため有
HXM-C _{2~7}	(1セント) 6ライン	"	125 ms	125 ms		1 s	1 s	
SOX-C	2セント 2ライン	"	15.6 ms	15.6 ms	4SF連続 の7-9	15.6 ms	15.6 ms	前ため有 8s毎56s休
PXM-C (C ₁ ±ト)	2セント 2ライン	"	250 ms	250 ms		62.5 ms	62.5 ms	
PXM-C (C _{2~7} ±ト)	2セント 4ライン	"	500 ms	500 ms		125 ms	125 ms	
FLM-C	1セント 2ライン	16Bit	125 ms			500 ms		
SGR-C	1セント 3ライン	8 Bit				250 ms 500 ms		PC 1 PC 2,3
SXT-E (CAL±ト)	2セント 16レギュル	"				2 s	2 s	
HXM-E (CAL±ト)	1セント 16レギュル	"				2 s	2 s	
SOX-E	2セント 16レギュル	"	250 ms	250 ms		2 s	2 s	
PXM-E	2セント 8(16)レギュル	16 Bit	4 s	4 s		1(2)s	1(2)s	(1)内はCAL モード時
FLM-E	1セント 128レギュル	"	4 s	4 s	1.5SF連続 の7-9	32 s	32 s	前ため有
SGR-E	1セント 128レギュル	8 Bit	2 s	2 s		16 s	16 s	
SXA	2W/ set	16 Bit	250 ms			250 ms		
IMP	4W/ set	32 Bit				1 s		
TEL	4W/ set	32 Bit				2 s		

表-20. 共通系データ処理の時間分解能 (1/2)

信号名称	センサ数 又は データ構成	時間分解能		備考
		FLAREモード	QUIETモード	
アナログHK	64センサ	4s	32s	
データ 1 シ タ ル H K	TM	ハーフレル	4s	32s DEC-ON/OFF含む
	姿勢計	"	8s	64s "
	BAT	"	4s	32s "
	DPI#1		4s	32s
	DPI#2,3		8s	64s
	SCP	ハーフレル	4s	32s
	ACS	"	4s	32s
	PRT1,2,3	"	8s	64s PRT1,2 DEC-ON/OFF含む
	PI1,2,3,4	"	8s	64s PI1,2 DEC-ON/OFF含む
	PXM-CA2.CB2	2センサ	2s	16s DP内部で抽出
	TCS	シリーズ	4s	32s TCS-DHK
	MBC-Z	"	4s	32s MBC-DHK
	SXT1,2 NaI	"	4s	32s SXT-DHK
	SXA	"	4s	32s SXA/SGR-DHK
	SGR-PC1 SGR-PC2,3	"	4s	32s "
	SGR 703スチッカ	"	4s	32s "
	FLM	"	2s	16s FLM-DHK
	HXM	"	0.5s	HXM-DHK

表-21. 共通系データ処理の時間分解能(3/2)

信号名称	センサ数 データ構成	時間分解能		備考
		FLAREモード	QUIETモード	
CAB	103レル	1s	2s	モードでフレームが変わる
AGC	アナログ	1s	2s	"
PICAB		1s	2s	モードでワードが変わる
OS		8s	32s	"
TIME	16Bit	8s*	8s	*出力ワードは1sにつき一度あるがデータの最小周期が8secである
ACステータス	シリース	1s	8s	
GAS	アナログ	1s	8s	
SAS	2センサ	1s	8s	ASAS優先
HDS	16Bit	1s	8s	
DEC-ON/OFF	1Bit	1s	8s	DHKとして処理

3.16 PRT-CHECK データ処理

PRT-CHECK モードになつた(CHK-INが立つた)時はDIPから4タイミングパルスに合せてデジタルHKのラインで入力されるワードをキーリのPRT-CHECKデータをF40~47・W96~127の観測データ送出ワードに出力する。

この時はPRT-CHECKデータでつぶされ43観測データは出力されないがで、それまでの処理回路では通常の処理が行なわれている。

3.17 デジタルHK項目

- (1). DPIO1 : ビット内容はフォーマット参照
- (2). DPIO2 : ビット内容はフォーマット参照
- (3). DPIO3 : ビット内容はフォーマット参照
- (4). DPM-ON/OFF : PI4ワードのフォーマット参照

3.18 動作チェック項目

- (1). NRZ REAL-MON
- (2). SPM REAL-MON
- (3). NRZ REC-MON
- (4). SPM REC-MON
- (5). PF/BC-MON
- (6). PF-MON
- (7). NG/FC-MON
- (8). FF/SFC-MON

3.19 入力電源電圧 および消費電流

- (1). +5V
 - MAX (+5.5V時) : 420mA (DPM-ON), 40mA (DPM-OFF)
 - TYP (+5V時) : 240mA (), 18mA ()
- (2). +12V
 - MAX (+12.8V時) : 310mA (), 30mA ()
 - TYP (+12V時) : 100mA (), 21mA ()
- (3). -12V
 - MAX (-12.8V時) : 90mA (), 20mA ()
 - TYP (-12V時) : 30mA (), 12mA ()
- (4). +15V
 - MAX (+16.7V時) : 90mA (DPM-ONコマンド送信時 26msec)
 - MAX (+16.7V時) : 120mA (DPM-OFFコマンド送信時 26msec)

注. TYPの消費電流は平均的動作時の予想値である

3.20 使用温度範囲

- (1) 性能維持温度範囲 : $-20^{\circ}\text{C} \sim +50^{\circ}\text{C}$
- (2) 機能維持温度範囲 : $-30^{\circ}\text{C} \sim +60^{\circ}\text{C}$
- (3) 保存温度範囲 : $-40^{\circ}\text{C} \sim +80^{\circ}\text{C}$

3.21 機能系統図

DP 内部の機能系統図を図-2 12 示す。

4. 機械的性能

4.1 外形寸法

- (1) DP-E : $330 \times 180 \times 290\text{H}$
- (2) DP-M : $200 \times 200 \times 140\text{H}$

4.2 重量

- (1) DP-E : $10\text{ kg} \pm 1\text{ kg}$
- (2) DP-M : $3.5\text{ kg} \pm 0.3\text{ kg}$

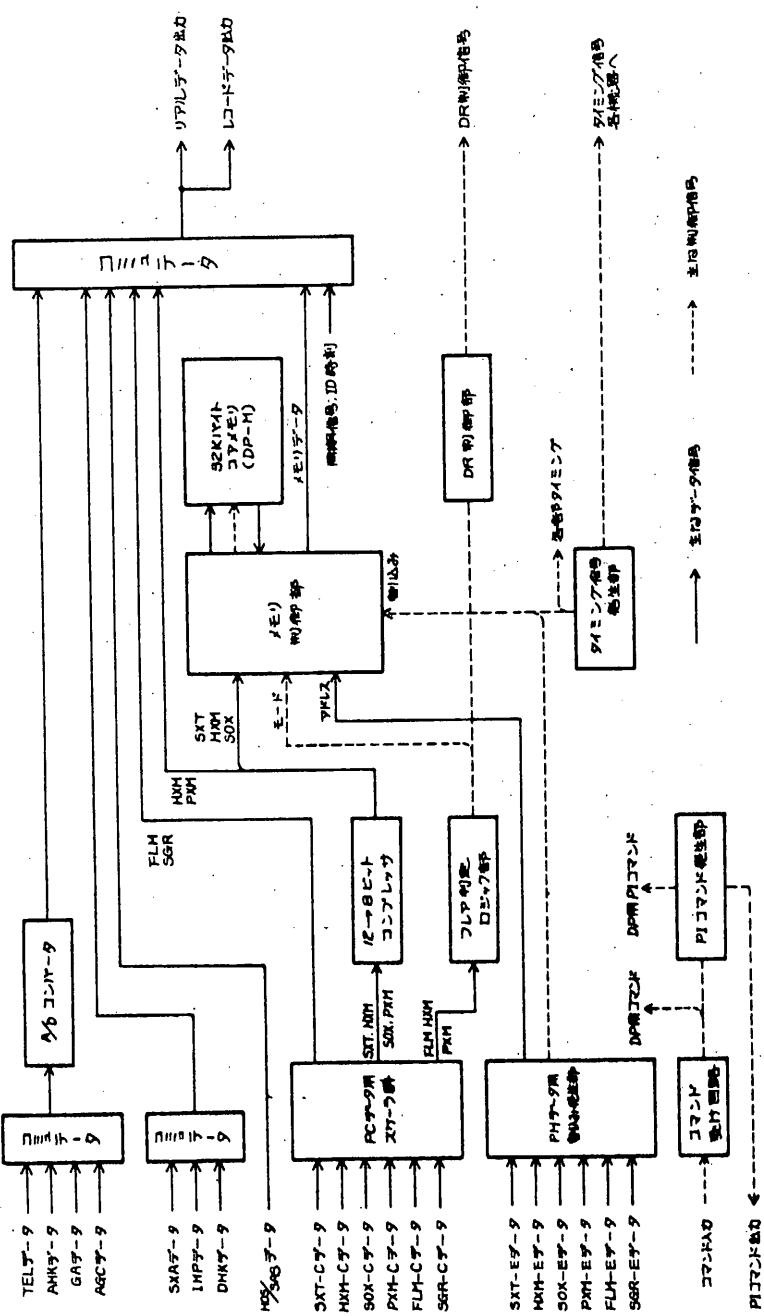
4.3 ケース表面処理

- (1) DP-E : 黒色塗装
- (2) DP-M : 黒色塗装

4.4 外観図

- (1) DP-E : 図-3 12 示す
- (2) DP-M : 図-4 12 示す

図-2 DP機能系統図



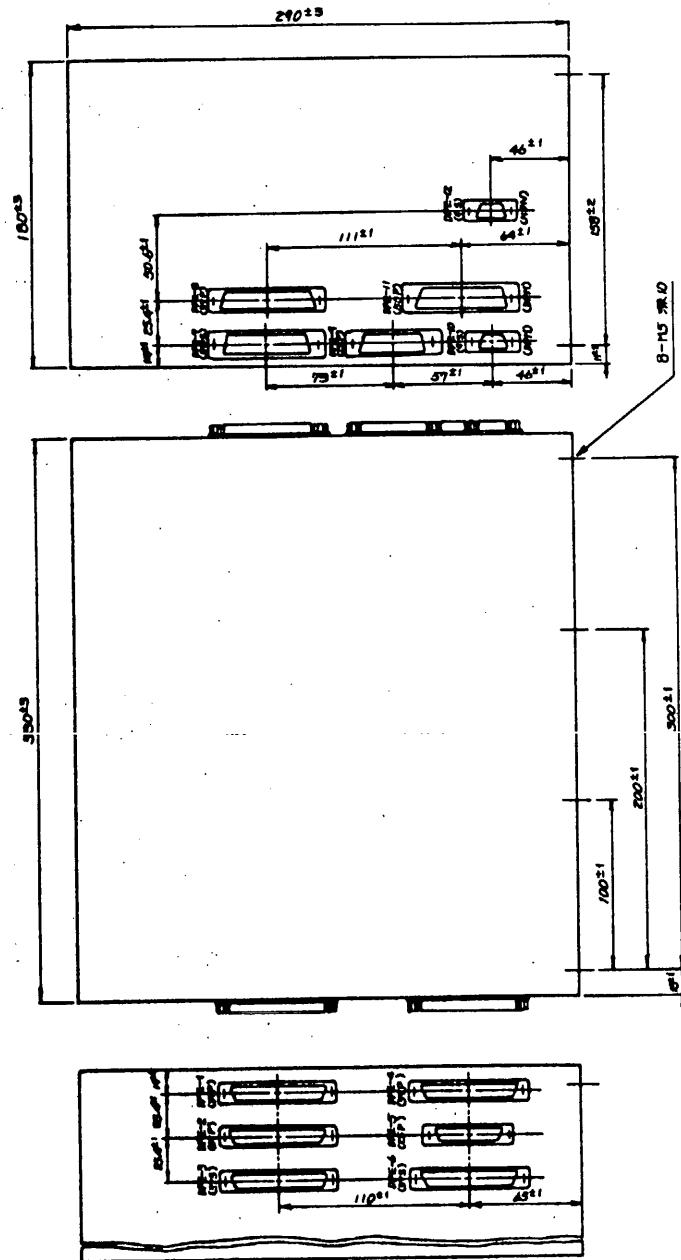
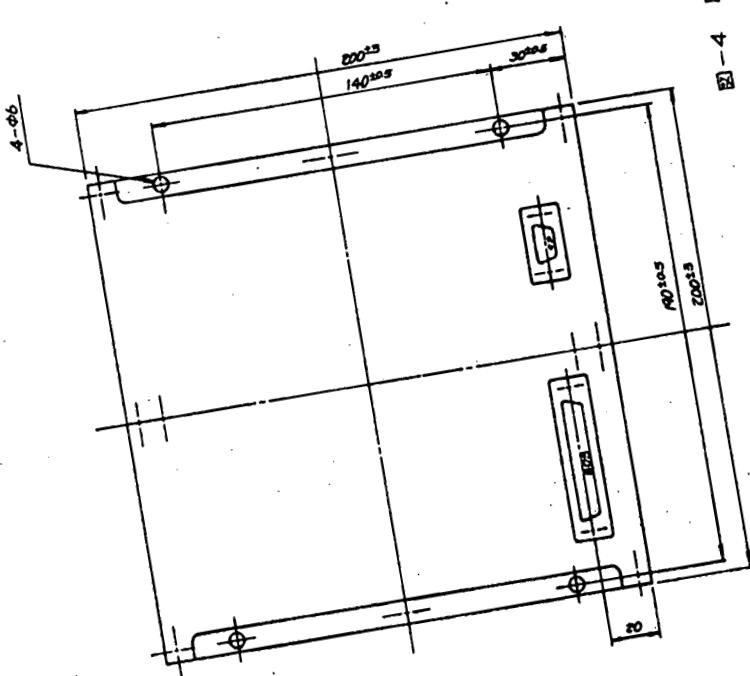
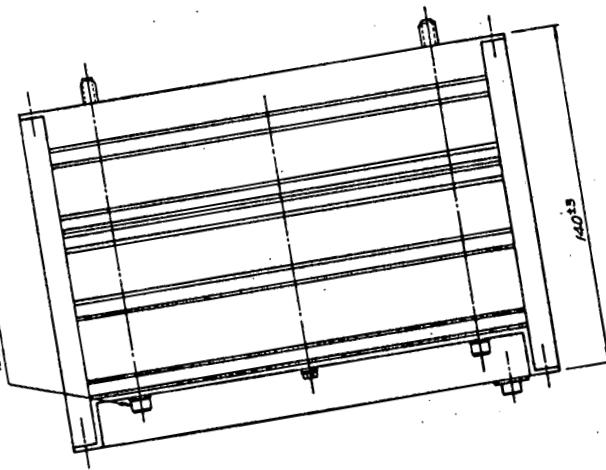


図-3 DP-E 仕様図

取付寸法: 145X 140 (45)



2-4 DP-M 外観

環境計測器 (HK)

SA班

1. 概要

第7号科学衛星「ASTRO-A」に搭載する環境計測器 (House Keeping: HK) は、衛星内各部の電圧、電流、温度、YSAモニタの環境計測を行い、そのデータにより衛星および搭載各機器の動作状態を確認するものである。

測定項目は、校正電圧を含めて 64 項目を有している。

スキャナ-切換器としては、FET を用いている。スキャナ-切換用のタイミングパルスは、DPUよりコントロールパルス、BCD 6 Bits を受け HK 内部で 64 に切換えられる。切換えられた信号は、増幅器により増幅され DPU に送出する。

2. 構成

表 1 HK の構成

区分	品名	貢数	備考
本体	HK	1	
検出器	温度センサ	47	白金センサ
	電圧センサ	6	精密抵抗
付属品	計数側回路	6	コネクタキャップ、スクリュクローフ含む

測定系ブロック図を第 1 図に示した。

3. 性能

3.1 電気的性能

(1) 電圧測定系

(1) 測定範囲 ----- 測定項目参照

(2) 測定方法 ----- 抵抗分压

(3) 出力電圧精度 ----- $23^{\circ}\text{C} \pm 2^{\circ}\text{C}$ 以内 $\left\{ \begin{array}{l} 0\text{V} : \pm 0.06\text{V} \\ 3\text{V} : \pm 0.09\text{V} \end{array} \right.$

(2) 検出器 ----- MFA.10 KΩ CT1A × 6

(電源系のみ)

(2) 溫度測定系

(i) 測定範囲 ----- 測定項目参照

(ii) 測定方法 ----- 白金温度センサによる

(iii) 検出器 ----- Q0516PT $50\Omega \pm 1\% (20^\circ\text{C})$

(iv) 検出器感度 ----- $TL : 0.38 \text{ mV} \pm 0.1\%/\text{°C}$
 $TH : 0.24 \text{ mV} \pm 0.1\%/\text{°C}$

(v) 出力電圧精度 ----- $23^\circ\text{C} \pm 2^\circ\text{C}$ において $\begin{cases} 0\text{V} : \pm 0.06\text{V} \\ 3\text{V} : \pm 0.09\text{V} \end{cases}$

(3) 総合

(i) 周波数特性 ----- DC ~ 200Hz ($\pm 1\text{dB}$) 増幅器

(ii) 出力電圧温度ドリフト ----- $-30^\circ\text{C} \sim +60^\circ\text{C}$ において $\pm 30\text{mV}$ 以内

(iii) 出力電圧経時ドリフト ----- 300時間のランニング中ににおけるドリフトは $\pm 10\text{mV}$ 以内

(iv) 出力インピーダンス ----- $1\text{K}\Omega \pm 20\%$

(v) コントロールパルス電圧 ----- " : $2.0 \sim 5.5\text{V}$
" : $0 \sim 0.9\text{V}$

(vi) コントロールパルス受けインピーダンス ----- " : $5\text{M}\Omega$ 以上 (4.5V)
" : " (0.2V)

(vii) 出力立ち上り時間遅れ ----- $100\mu\text{s}$ 以下

(viii) コマンドパルス電圧 ----- $10 \sim 17\text{V}$

(ix) コマンド受けインピーダンス ----- HK-ON : $250\Omega \pm 10\%$
HK-OFF : "

(x) 校正電圧 ----- CAL-A $\begin{cases} 0.5\text{V} \pm 1\% (23 \pm 2^\circ\text{C}) \\ 0.5\text{V} \pm 3\% (-30 \sim 60^\circ\text{C}) \end{cases}$
CAL-B $\begin{cases} 2.5 \pm 1\% (23 \pm 2^\circ\text{C}) \\ 2.5 \pm 3\% (-30 \sim 60^\circ\text{C}) \end{cases}$

(xi) 入力電圧, 消費電流 ----- $\pm 12\text{V} \pm 4\%$ 10mA 以下
 $\pm 5\text{V} \pm 5\%$ 130mA 以下
 $-12\text{V} \pm 4\%$ 30mA 以下
 $\pm 15\text{V} \pm 10\%$ 100mA 以下 (リリ-用)

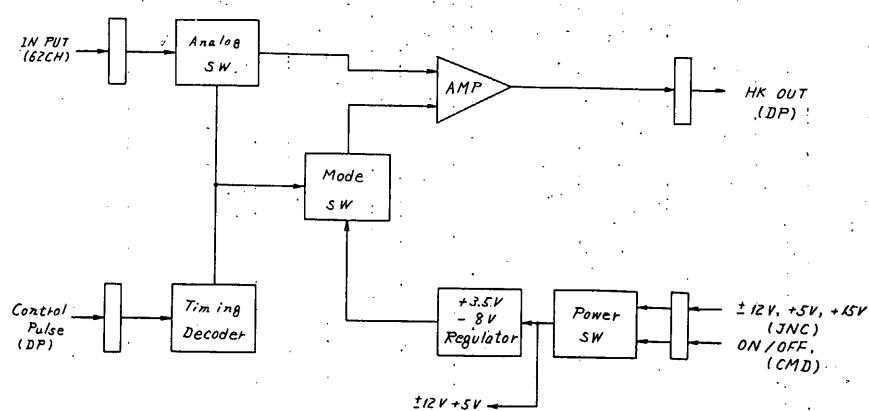
(xii) 外部操作 (CM) ----- HK-ON
HK-OFF

(xiii) アンサ信号 ----- $T_S 1$

3.2 機械的性能

- (1) 外形寸法 $183 \pm 2^{\text{mm}} \times 165 \pm 2^{\text{mm}} \times 55 \pm 2^{\text{mm}}$
- (2) 重量 $2 \text{kg} \text{ 以下}$
- (3) ハードウェア $A5052P$
- (4) ハードウェア表面処理 $EPICO 2000$, 黒色塗装

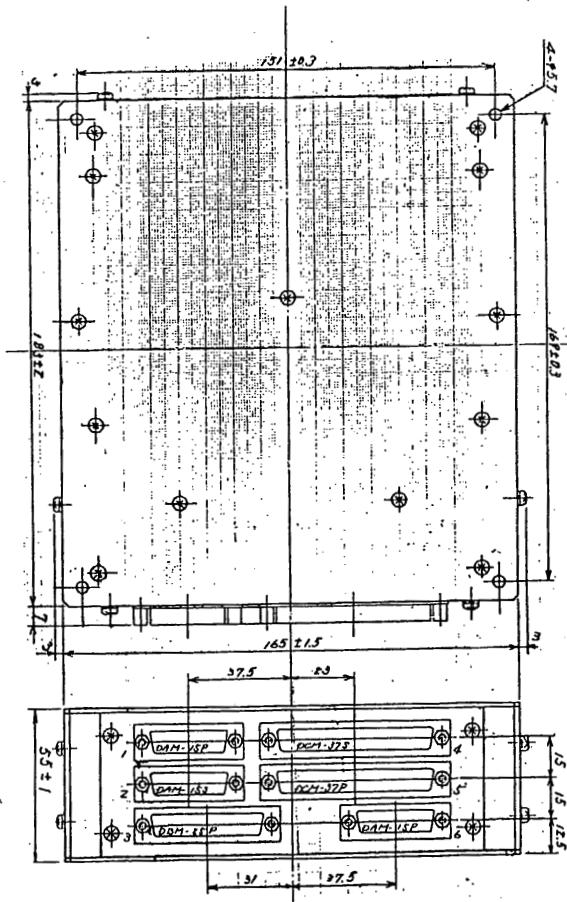
以上



第1圖 ブロック図

表2 HK測定項目表

CHNO.	項目	レンジ	測定内容	CHNO.	項目	レンジ	測定内容
0	CAL-A	-	0.5V	32	TL-15	-50~+80%	ストラットバー下
1	+ B	-	2.5V	33	16		上部シェル上面1
2	+ BUS	0~-+30V	BUS電圧	34	17		下側1
3	+ BAT	*	バッテリ電圧	35	18		CMRケ-ス
4	+12VREG	0~-+15V	+12V出力電圧	36	19		下部シェル上面2
5	+5VREG	0~-+7.5V	+5V *	37	20		TMU X-tal
6	+15V RL	0~-+20V	+15V *	38	21		TMS X-tal
7	-12V REG	0~-+15V	-12V *	39	23		SXTヨリY-9.1
8	IC-P	0~-+7A	SC出力電流	40	24	*	2
9	Id-P	± 6A	BAT充放電電流	41	25	*	3
10	HMX/SGR-HV	0~-+5V	HMX/SGR高圧	42	26	*	4
11	PMX/FLM-HV (Cm)	*	PMX *	43	27	*	5
12	SXT-HV/1/2	-	SXT *	44	28		SXT結晶
13	SXA-LEV	*	SAX 出力モニタ	45	29		SXAセンサ 1
14	SOX-HVモ	*	SOX 高圧	46	30		HXM X-tal
15	FLM-HV Y2L	-	FLM *	47	31		SXA-1レンズ
16	YSA	0~-+5V	YSAモードモニタ	48	32	*	2レンズ
17	TL-22	-20~-+30°C	DRケ-ス	49	33		SOX結晶
18	1	-50~-+80°C	BATセル1	50	34		PMXセンサ
19	2		*	51	35		FLMセンサ
20	3		BATケ-ス	52	36		HOSセンサ
21	4		SHUNT-E	53	37		IMP-AMP
22	5		側面ハネル2上	54	38		SIDE-SAS-S
23	6	*	6上	55	TH-1	±150°C	GAS-S
24	7	*	2中	56	2		TOP-SAS-S
25	8	*	6中	57	3		SXT42.5ミル
26	9	*	2F	58	4		上端フレット 1
27	10	*	6下	59	5		*
28	11		下端ハネル	60	6		*
29	12		音部	61	7		バトル系(先)
30	13		ストラットバー	62	8		*
31	14	*	中	63	9		TOPセンサ7.5ミル



方工圖 HK 外觀圖