

**H - Aロケット8号機による  
陸域観測技術衛星「だいち」(ALOS)の打上げ結果について  
(速報)**

**平成18年1月25日**

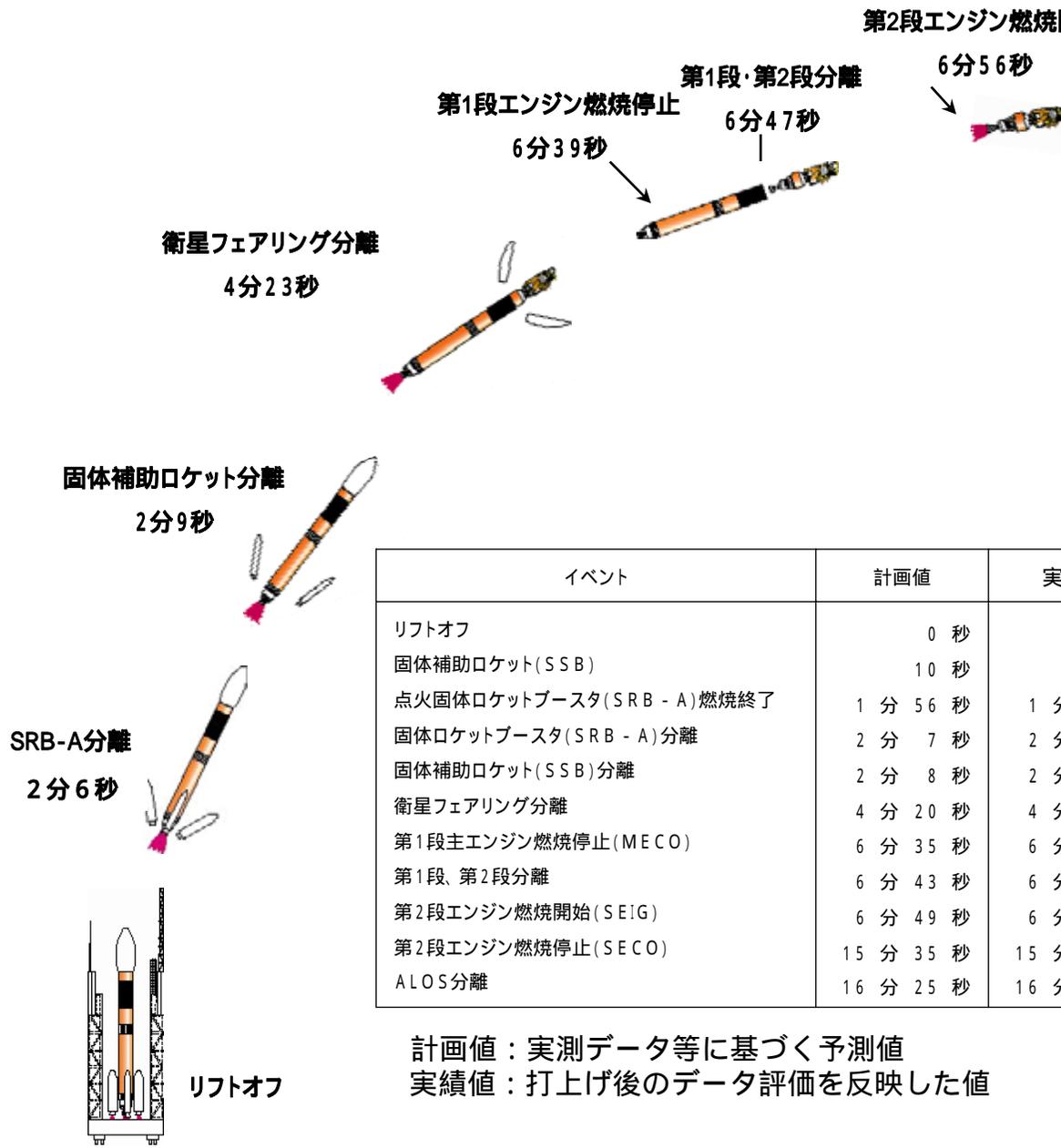
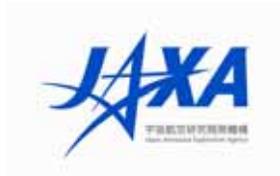
**宇宙航空研究開発機構**

# 1. H - Aロケット8号機の結果概要

- H - Aロケット8号機を種子島宇宙センター吉信射点(LP1)から平成18年1月24日(火)午前10時33分00秒(日本標準時)に打ち上げた。
- H - Aロケット8号機は予定されていた飛行経路を順調に飛行し、リフトオフから16分30秒後に陸域観測技術衛星「だいち」(ALOS)を所定の軌道に投入した。

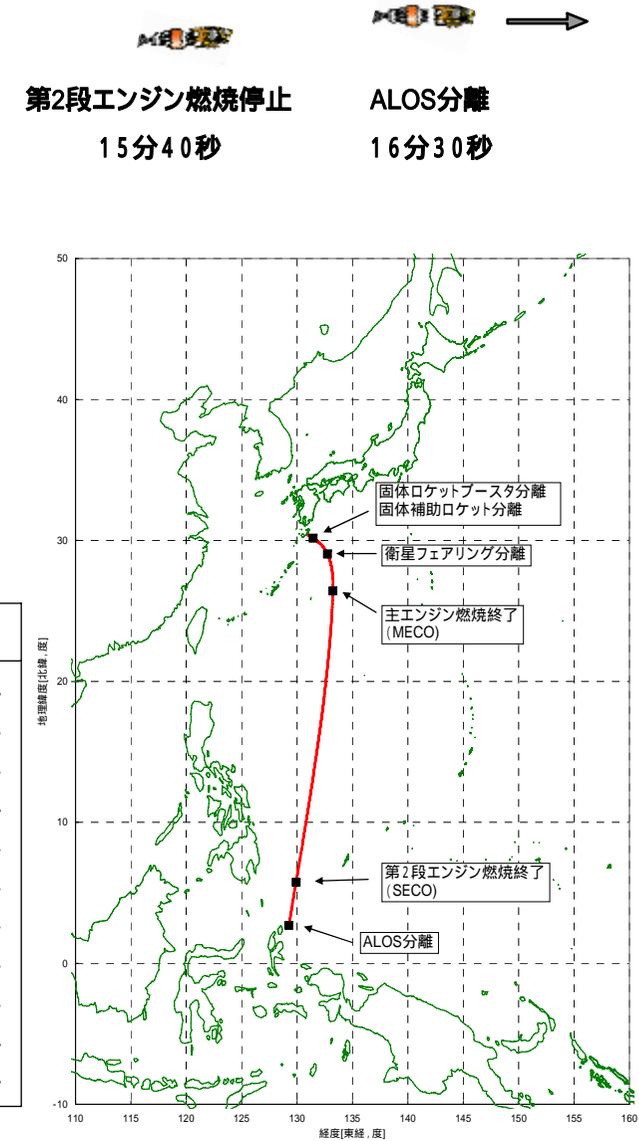


# 2. フライトシーケンス(計画および実績)



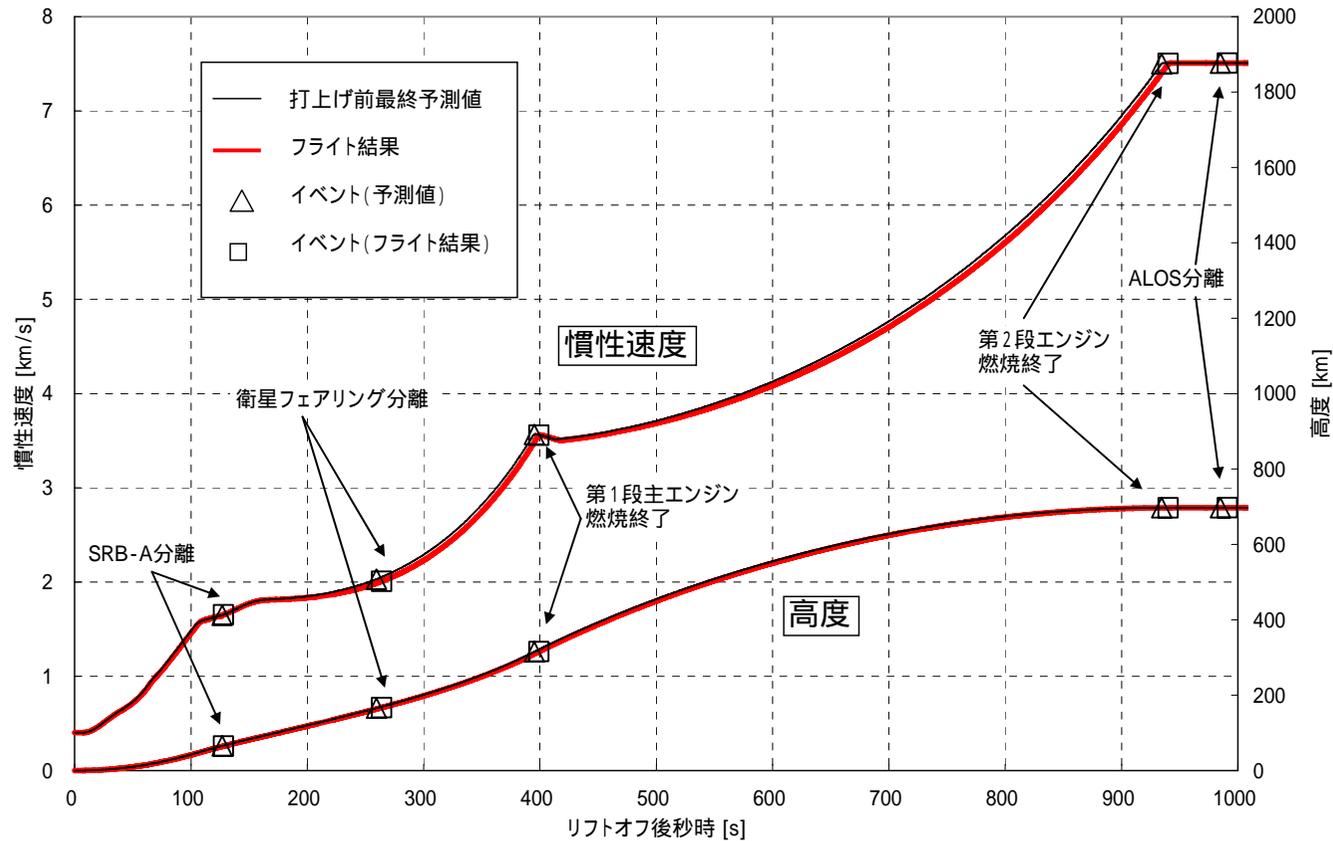
イベント	計画値	実績値
リフトオフ	0 秒	0 秒
固体補助ロケット(SSB)	10 秒	10 秒
点火固体ロケットブースタ(SRB - A) 燃焼終了	1 分 56 秒	1 分 51 秒
固体ロケットブースタ(SRB - A) 分離	2 分 7 秒	2 分 6 秒
固体補助ロケット(SSB) 分離	2 分 8 秒	2 分 9 秒
衛星フェアリング分離	4 分 20 秒	4 分 23 秒
第1段主エンジン燃焼停止(MECO)	6 分 35 秒	6 分 39 秒
第1段、第2段分離	6 分 43 秒	6 分 47 秒
第2段エンジン燃焼開始(SEIG)	6 分 49 秒	6 分 56 秒
第2段エンジン燃焼停止(SECO)	15 分 35 秒	15 分 40 秒
ALOS分離	16 分 25 秒	16 分 30 秒

計画値：実測データ等に基づく予測値  
 実績値：打上げ後のデータ評価を反映した値



飛行経路(計画)

# 3. 飛行経路(計画及び実績)



## ■だいち(ALOS)軌道投入結果

	計画値	飛行結果	誤差
遠地点高度(km)	709.8	711.4	1.6
近地点高度(km)	692.5	692.9	0.4
軌道傾斜角(deg)	98.2	98.2	0.0

(注) 飛行結果: だいち(ALOS)の追跡データにより決定された軌道

## 4. 特記事項

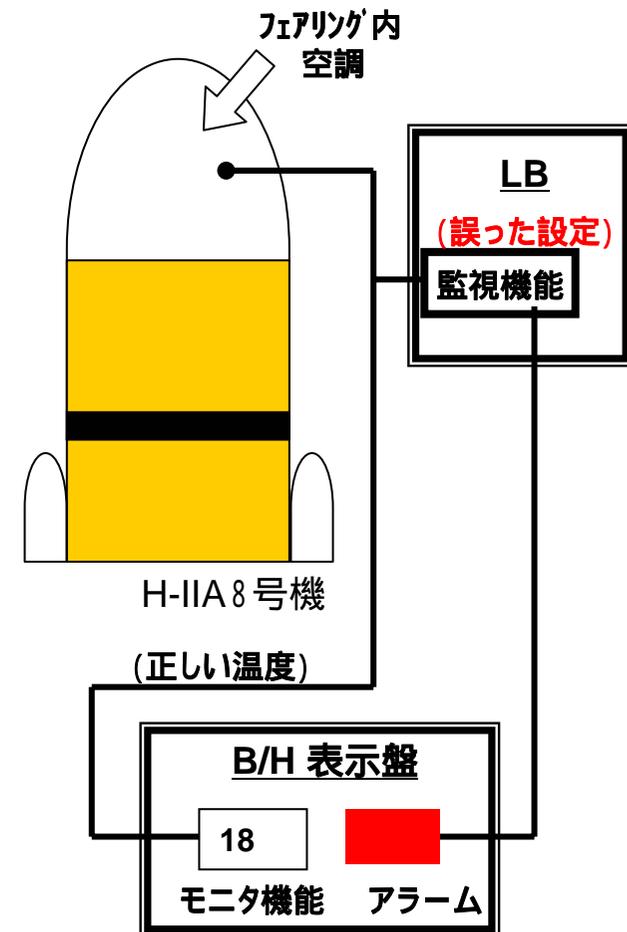


### (1) テレメータ送信機の単体異常不適合

- 1月19日の打上げに向けた、1月17日のカウントダウン作業において、ロケットに搭載されているテレメータ送信機の単体異常の不適合が発生。翌日、同送信機の交換を行なった。  
(これに伴い、19日に予定していた打上げを延期。)
- 調査の結果、本不適合事象が発生する頻度が非常に低く、(リフトオフ前の)電源投入時にのみ発生することが判明。また、交換されたテレメータ送信機の健全性を確認した。  
(気象状況も踏まえ、新たな打上げ日を1月23日(月)と決定。)
- 実際のフライトにおいて、機器は正常に作動した。

## (2) フェアリング空調温度監視の不適合

- 1月23日の打上げに向けた、22日のカウントダウン作業において、衛星フェアリング内の空調温度を監視するための地上装置から、アラーム(温度上限値エラー)表示が出る不適合が発生。
- 調査を行ったところ、空調温度は正常に制御されており、アラーム機能の温度設定が異なっていたことが原因と判明。その後の調査の結果、地上設備のプログラムに誤りがあることが判明。(この調査に時間を要したため、打上げを翌日24日へ延期。)
- 24日の打上げへの対応として、運用手順を確立し、フェアリング空調温度の監視に問題のないことを確認。
- 今後、当該プログラムの是正を行なう予定。



【不適合発生時の状況】

## 5. 今後の予定

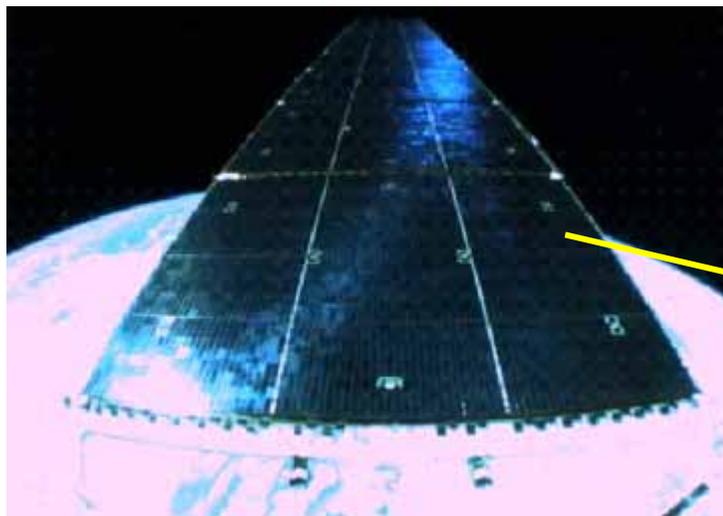
- 今後、H - Aロケット8号機の飛行データについて、詳細な評価を行なう。  
主要な技術評価については、H - Aロケット9号機の打上げに向け、2月上旬までに完了する予定。
- H - Aロケット9号機については、2月中旬の打上げを目指し、速やかに関係機関等との調整を行なう。

# (参考) 「だいち」(ALOS)の現在の状況

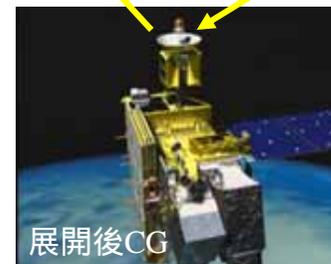
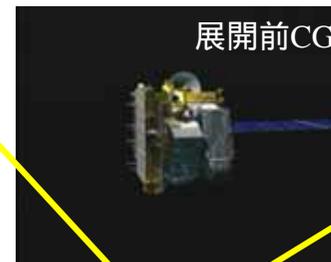
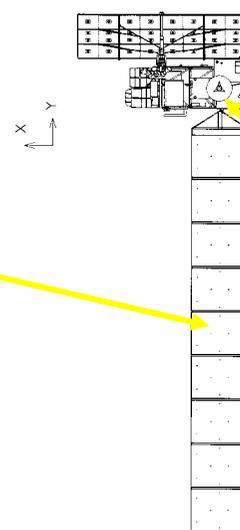


「だいち」については、日本時間1月25日(水)11:30現在、以下の状況が確認されている

- ロケットから正常に分離された後、所定の軌道に投入され、太陽電池パドルの展開が正常に行われた。
- 発生電力、衛星姿勢は共に正常である。
- データ中継衛星との通信に用いるアンテナについては、正常に展開が行われた。



太陽電池パドル展開



データ中継衛星との通信用アンテナの展開

## 今後の予定

1/26に合成開口レーダ(PALSAR)の展開を行った後、1/27にリアクションホイールによる三軸制御に移行する。