

12. 東京天文台における人工衛星追跡用レーザ・レーダの現況について

A Report of Satellite Ranging Observation

with Laser Radar at T. A. O.

古在由秀 土屋 淳 富田弘一郎 神田 龍 佐藤英男
Yoshihide Atsushi Kōichirō Tai Hideo
KOZAI TSUCHIYA TOMITA KANDA SATŌ

東京大学 東京天文台

Tokyo Astronomical Observatory, University of Tokyo
Mitaka near Tokyo JAPAN

§ 1 序 言

我々は1968年12月以来、東京天文台堂平観測所において、レーザレーダによる人工衛星の測距実験を行なってきた。

この実験は当初、日立製作所からの委託研究という形で始められ、1971年9月より天文台独自の課題となつた。

この間の開発経過、成果報告はオカイ回レーザレーダシンポジウムにおいて洲崎保司氏（日立・戸塚工場）⁽¹⁾が行なっている。

ここでは、現在の我々の装置の概略と得られたデータの精度、問題点、将来的展望などを書く。なお、1972年以降の改良点については天文台出版物⁽²⁾を参考にしていただきたい。

§ 2 装置とその問題点

装置は大きく分けると、レーザ発射部、受光部、データ処理部、時計部に分けられよう。装置の動きを時間的に追うと

- ①時計からレーザ発射の指令ができる。
- ②発射望遠鏡からレーザ光ができる。
- ③人工衛星からの反射光が受信望遠鏡に入る。

我々の測定は①の時刻および、②-①、③-②の時間差を知ることにある。

○送受信望遠鏡の架台とその回転：架台は高度、方位角方式だったものを改造、や3軸を追加して使っている。2軸方式にくらべると確実に衛星追尾ができるようになったが、まだ追尾にむずかしい点があり、例えばオカイ軸を追加するなどの改造が検討されている。その他、後に述べるように、レーザ出力の強化にともなって、送信望遠鏡の倍率を変えて最終拡がり角を1 mradから2 mrad(6分角)にした。これによって衛星の追尾がかなり容易になった。

○時計とその精度保持：データ処理部にある時計面は完全に外部同期がされている。30mほどの遅れれた場所には東京天文台(三鷹)のセシウム時計と±40 μs以内で同期のとれた水晶時計がある。ここからレーザ観測室に基準パルスを送り、時計面を制御している。

○レーザの更新：1971年秋、レーザ装置を交換した。新旧の性能比較を下に示す。

| 新 | 旧 |
|---------|--------|
| くり返し率 | 毎10秒 |
| せん頭出力 | 60 MW |
| パルス半値巾 | 15 ns |
| ビーム拡がり角 | 4 mrad |

新レーザは発射くり返し率が低くなつたが、せん頭出力が高く、半値巾がせまくなつてパルスの立ち上がりが非常に鋭くなつた。このために確実にしかも精度良くカウンタをストップさせられるようになり、測定回数の減少を充分に補えるようになつた。新装置は軽量化も実現でき、架台のたわみがなくなつて追尾の精度も向上した。

○レーザモニタ：応答時間5ns以下のフォトダイオードを使用している。
○光電管とその周辺：人工衛星からの反射光は光電管に入る前に干渉フィルタを通過する。半値巾は約70Åで、この中は空の明るさについてのS/N比を与えるもので、今秋、これを10Åの値と交換する予定である。我々の受信鏡の受光ビーム巾は約2 mradであるが、空のノイズレベルについての詳細は、この予稿集の月レーザの項を参照していただきたい。

光電管の冷却は当初ドライアイスで、ついで液体窒素が使われたが、信号のレベルが充分に高いこと、また観測の集中する冬期には光電管のノイズは数百カウント/秒程度であることなどから、冷却の必要はほとんどない。

光電管印加の高圧は、当初2.4 KVにしていたが、フォトン計数法によるノイズレベルの検討の結果、光電管内の信号の遅れが増えることを考慮に入れなくてはならないが、S/N比の最良は1.7 KV周辺であることがわかった。

○反射信号パルスの増幅：アンプは光電管の近くで10 dB、カウンタ近くで40 dBのものを使用している。帯域は150 MHzである。

○レンジゲート：レンジゲートはカウンタのストップ端子に入る信号を予想される時刻の直前まで押えておこうとするもので、このゲートが信号に近ければ近いほど、ノイズによるカウンタの誤動作が少くなるが、信号のレベルが充分に高い場合にはレベルによる制限をするだけで充分に誤動作からカウンタを守ることができる。そこで我々はレーザを発射した直後の地球大気中の散乱による強い光の光電管へのまわりこみだけを除去するような固定レンジゲートを採用することにした。

○カウンタ：100 MHzすなわち分解能10nsのカウンタを使つていて。このカウンタは計数部が、250 MHzの計数能力を持てていてるので、基準パルスを二倍して256 MHzとし、それを外部基準信号とするようにカウンタを使つた。これによって、最小よみとり幅は10nsから4nsとなつた。

○記録：観測の記録は、プリント及び紙テープパンチでなされる。紙テープパンチは計算機処理のためである。

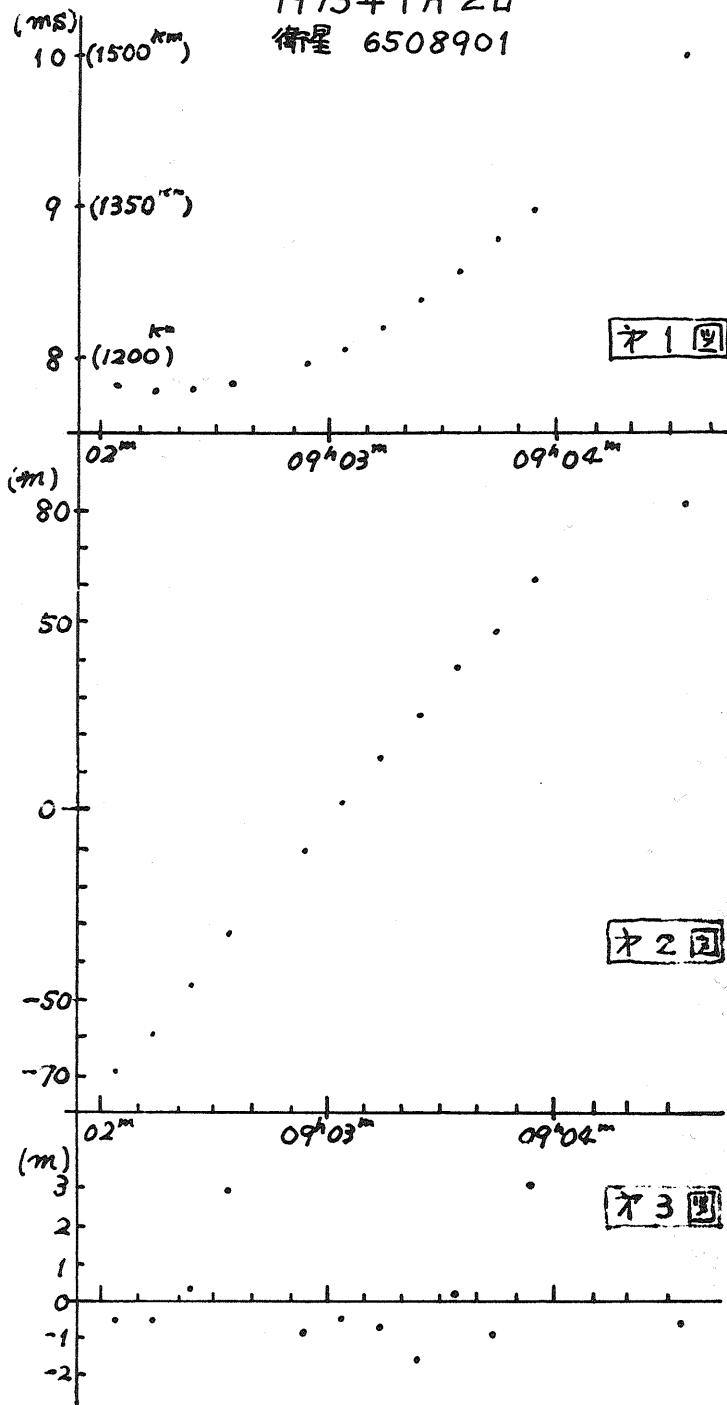
○シミュレータ：装置全体が正常に動いているかどうか、背景光の明るさはどうかなどのチェックにシグナルシミュレータが用意されている。毎回の観測はカウンタのトリガーレベルを、このチェックできめている。

3 データの処理と検討

観測の一例をカ1図に示す。横軸は時刻を、縦軸は衛星の距離が時間で表わしてある。

1回の観測から5~20回のデータが得られ、それをアメリカのスマソニア天文台に送る。各国から送られた、レーザ、ベーカーナンカメラの速報などが2週間分ほど集まると、全部を一連のデータとして衛星軌道の計算を始める。途中、ばらつきの大きいデータは除かれ再計算をするという手続きのあと、最も確からしい軌道(c)が求まる。カ2図はこの値と観測データ(O)との差(O-c)を示す。

これを見ると(O-c)はかなり大きい値だが、何かは、さりじた傾向をもつてている。これを3次曲線と仮定し、そこからのずれを示したもののが、カ3図である。このようにすると観測値のばらつきは標準偏差値で1.5 m程度になる。この値は衛星の観測者からの距離がおよそ1500 Kmくらいなので、精度は 10^{-6} 程度と言える。一方、従来行なわれてきた写真による衛星の



位置測定では精度が角度の2秒が限度とされていて、少くともさらに1桁精度を上げることは不可能であると見られる。角度の2秒は距離1500kmの衛星の場合、約15mに相当し、精度は 10^{-5} 程度と云える。

レーザの測距精度を更に1桁高めることは後述するように充分可能なことであって、この点からも、人工衛星のレーザによる測距は有力な観測手段と言えよう。

なおオ2図における(0-C)の値が大きいのは①ジオバーンシャールに地域的な大きな変化がある。②人工衛星が通過する高空での空気の抵抗値の不確かな要素。などが原因と考えられている。

34 今後に残された課題

これまで述べてきたように装置は実験機としての段階を過ぎ、实用機として改良を続けていく段階に来ている。

○衛星追尾の問題：現在は、夜間見える衛星という条件のもとで、観測が行なわれている。これを晴天ならば昼夜を問わない態勢にするためには、まず架台の數値制御が必要で、その指向精度は、衛星位置の予報とあいまって角度の5分以内程度が要求される。

我々は実験機を改良して数値制御をすることは考えていよい。

○測距精度の問題：レーザレーダによる測距の精度は主に①パルスレーザの立ち上り時間、②測定機、特に時間间隔測定カウンタの能力に依っている。現在カウンタは100ピコ秒まで測定できるものが市販されている。レーザも縦方向のモードロックをかけることでピコ秒パルスが得られるので、この両方から測距精度も1桁以上向上できうると考えている。ただその場合には、レーザモニタ用のフォトダイオードの立ち上り時間の問題、衛星からの反射光の電圧レベルとカウンタストップの関係などが充分に知られなければならない。

○応用面への展望：現在、人工衛星の観測は測地利用、特に陸地からの三角測量のできない離島の位置決定に偉大な發揮している。もし測距精度が、数cm程度まで向上し、大量のデータが得られようになれば、地球物理学で話題の多い、大陸移動、極運動などを求めき有効な手段となりうる。また、観測地の地殻変動がわかれば、地震予知といふことまで考えられるようになる。

§ 5 結語

定常的な観測ができるようになると、背景には、日立製作所や稼工場の方々の多大な御協力があったので、厚く感謝を申し上げる。

現在、我々は月のレーザーレーダによる測距システムを開発中で、この課題にはこれまでの人工衛星レーザー測距の経験が役に立つものと考えている。

参考

- (1) 日立、東京天文台レーザーレーダ実験グループ
『レーザーレーダによる人工衛星の測距実験』
オカニ回レーザーレーダシンポジウム資料(1972).
- (2) Y. Kozai et al.
『Satellite Laser Ranging Instruments Operated
at Tokyo Astronomical Observatory』
Tokyo Astronomical Bulletin 2nd Series, No. 223(1973)