第15回宇宙科学シンポジウム **P-191**

火星探査ローバによる工学実証ミッションとシステム検討

藤田和央 畠中龍太 豊田裕之 佐藤毅彦 髙井元 野々村拓(JAXA) 石上玄也(慶應大)

<概要>日本の将来の火星探査はこれまでのMELOS-WGを経て,2014年度からは 火星着陸探査技術実証WGとして、ミッションスコープの定義と集約および選択に 取り組んでいる.本ポスターでは,同WGにおいて検討を進めている火星表面探査 ローバのミッションスコープおよびシステム検討状況について報告する.







電源系	パネル面積 : 1.50 m² (1160 Wh/sol) バッテリ : 630 Wh (Li-ion)	SAP発電条件 電力収支
通信系	主 : 地球オービタローバ (32kbps) 副 : 地球ローバ (8 bps)	アンテナ性能要求 通信容量
構造系	不整地走行用サスペンション コンフィグレーション可変機構 (ローバ展開機構と併用)	サスペンション 分離・展開機構
熱制御系	昼:受動型熱制御, 夜:ヒータ 本体内部:±40℃, 外部:-100~40℃	熱収支解析 ヒータデバイス
デ処理系	OBC+複数モジュールの組み合わせ ・メモリ管理,ミッション管理 ・電源分配,画像処理,温度管理	OBCの構成案 各機器とのI/F
GNC系	航法用カメラ:マスト上 FOV45度 走行用カメラ:本体前後,FOV120度 慣性センサ,レーザ距離画像センサ	耐低温CMOS 光学設計



熱制御系

<熱制御系の基本方針>

- RHU, RTGといった原子力エネルギーを使用せず, 越冬を含めた ローバの通年運用を目標とした設計を行う.
- 外部機器は保存温度-120℃、内部機器は動作温度-40℃を目指す.
- 内部機器の集約/均温化により,昼夜および機器運用時の温度変動を 最小化する.
- 断熱方法は「Gas Gap法」を採用し、必要に応じて能動制御デバイス (LHP, ヒートスイッチ)や蓄熱材 (PCM)も使用する.
- 低熱伝導線(マンガニン線、リン青銅線)を採用する.



電源系 く電源系の基本方針> 日中はSAPによる発電を行い、各機器への電力供給を行うとともに、余 剰電力によりバッテリへの充電を行う. ■ 夜間はバッテリ給電によりヒータ駆動, OBCの一部を稼動させる. 下図のようなローバ運用ダイヤグラムを策定し, SAP発電量, BAT残 量、ローバ運用電力(走行、ミッション機器など)の電力収支から、 SAP <u>面積のサイジングをおこなっている.</u> Power [W] 200.00 →消費電力 ---SAP発生電力 150.00 -BAT放電電力 →余剰電力 100.00 50.00

GNC/自律走行系

- 走行用カメラ
- ・ STAR1000を想定
- ・ 広角FOVの光学設計
- 航法用カメラ
 - CMOSセンサ(OV5647)を想定
 - 耐放射線試験(8kRad)を実施
 - RAWデータの読み出しと処理の S/Wテスト
- フィールド実験
 - 環境認識, 経路計画, 自己位置推定 を含む自律走行試験を実施してい



- 土壌サンプリング用ロボット アームの設計開発
 - 生命探査のための土壌サンプル採取
 - 半球型のシャベルが組み合った 掘削ツールを開発中





5.00

0.00

0.00



Local Time [h]

15.00

10.00

<火星用高効率薄膜太陽電池> 火星表面の太陽光スペクトルは、 ダスト等の影響で長波長側にシフ トするため、最適化が必要である. 下記のセルを開発中である. •構造:InGaP/GaAs/InGaAs •厚み:<15 µm (湾曲可能) •出力密度:13.925 mW/cm² (火星大気模擬, τ=1.0, 垂直入射)

20.00

25.00

