着陸機による火星ダストおよび関連現象の観測

Observation of Martian atmospheric dust and its relevant phenomena

火星には海がなく、また植生も持たない、このため、天体衝突や温度ストレスなど で形成された岩石小片(砂やダスト)は岩石化が進まずに地表に溜まってゆく 岩石 小片が風に飛ばされ岩石にあたると風食をおこし、火星表面にはさらに岩石小片が たまってゆく

火星の大気中にはダストが浮遊していることが知られている. ダストは, 太陽光に 対してほぼ透明な大気とは異なり、太陽光を直接吸収する、太陽光によって温めら れたダストは大気に熱交換するため、大気から見るとダストは熱源として働く、この ため、ダストの分布は大気の温度構造、運動に大きな影響を与えている。

大気中のダストの起源はもちろん, 地表面である. しかし火星の地表面付近での ダスト分布はまだちゃんと測られた例がない、そこで我々は、火星着陸機による火星 表層付近のダストの分布と運動を直接観測する手法として3つの提案を行う

千秋博紀1, 小郷原一智2, 椎名達雄3, 眞子直弘4, 野口克行5, 久世宏明4, 齋藤隼人4, はしもとじょーじ6, 藤原正智7,乙部直人8,小林正規1

1千葉工業大学惑星探査研究センター,2滋賀県立大学工学部, 3千葉大学大学院工学研究科、4千葉大学環境リモートセンシング 研究センター、5奈良女子大学理学部、6岡山大学理学部、 7北海道大学大学院環境科学院,8福岡大学理学部

LIDARによる視線方向のダスト分布の観測

●LIDAR(Light Detection And Ranging)の原理 送光部からの光がダストによって散乱されて反ってきたプロファイルから、 視線方向のダストの分布を求める。

散乱光の到達時間 ⇒ ダストまでの距離



 散乱光の強度 ⇒ ダストの量(総断面積) 散乱光のフォトン数を数えるフォトンカウンティングモードと、エネルギー プロファイルを求めるアナログモードとがある。 ●提案する小型近距離用LIDARの特徴 ・光源にLEDを採用 小型で扱いやすい(耐振動,耐温度) 集光が悪い。しかしその分,光軸調整は余裕が生まれる (受光視野よりも送光視野の方を大きくとる) ・測定範囲は0-100m 鉛直分布ではなく、水平方向を観測することで、地表付近のダスト量(と、 風や渦の関係)を明らかにする ・搭載場所 ローバの側面。ローバの向きを変えることで測線の方向を変える。 ・サイズ、消費電力、質量 	 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
集光部はф100mm, 1W, 700g 基板はローバ内部に格納	はしも
	火星(
ダストセンサーによるダスト密度のその場観測 ●ダストセンサーの観測原理 レーザー光(連続光)にダストを含んだ大気を導入。 散乱光のプロファイルを計測する	(A) Ph 高度 半径 (B) MF

受光部 送光部制御基板 (フォト 夕処理基板 ____ 主鏡 システムへ 受光部制御基 φ10cmの回転放物面 家曲面 深さ3cm 基板は10cm×10cm×3枚 貼付 底部にφ1cmの受光穴 ローバ内部で保温 (合成石英で埋める) プリングレート(150MHz)の確保(受光部と基板との距離が問題) ーへのダスト付着の影響 光(空からの散乱光)の影響 ンバ

|博紀(千葉エ大), 椎名達雄(千葉大), 小林正規(千葉エ大), 直弘(千葉大), 野口克行(奈良女子大), 久世宏明(千葉大), ちとじょーじ(岡山大), melos 気象グループ

の表面付近のダストの量

- ioenix LIDAR による測定 **500m**で消散係数 0.06km⁻¹相当 至1.4μmならば **10⁷個/m**3程度 IPFのSAPの出力電圧の低下率
- 火星大気中のダストの量は大きく 変動する(12日間で3桁変化の例も)
- •上空と地表面付近で粒子サイズが 同じである保証はない



バス系カメラによるダストデビルモニタリング

火星に常時浮遊するダスト量は、北半球の夏に極小となり、北半球の冬に 極大となる(Smith 2004). ダストデビル(塵旋風)は, この極小期の背景ダスト を供給,維持しているとされる数mから数kmの渦である(Kahre et al., 2005).

場所であれば、1点でも有意義な観測となる.決して、数えきれないくらい多く の観測すべき点のうち適当にたった1点増やすのではない. 着陸機による過去のダストデビル観測では、運用の都合上観測時間が正

午過ぎに集中していて、明らかになったダストデビルの発生の日変化が本当 に有意なものとは言えなかった(Greeley et al., 2006). したがって, ローバが 活動可能なあらゆる地方時に均等にダストデビル観測オペレーションを挟ん でいく必要がある.

ダストデビルはMars Pathfinder以来いくつかの着陸機で観測されてきた.特 に、Spiritのナビゲーションカメラには、1火星年に数百のダストデビルが写っ ている(図OGO1). その多くが日中の午後早い時間に発生している. しかしー 方で、1つも観測できない季節もあるうえ(図OGO2)、Opportunityに至っては 今までほとんどダストデビルを観測できていない(数個程度). すなわち, ダス トデビルの発生は、地域、季節、地方時に大きく依存する、にもかかわらず、 過去の研究により見積もられたダスト供給量(e.g. Greeley et al., 2006; Fisher et al., 2005)は、どれも大胆な仮定を前提とし、1点における見積もりを全球に 適用して得られている.したがって、別条件における観測をさらに追加する必 要がある.

ダストデビルの活動度に影響を与えるものは以下が考えられる.

大気の安定度(日射,地方時,季節)

・地表面の熱的特性(アルベド,熱慣性)

・地表面の力学的特性(凹凸, 粒径)

火星には植生や海がないので、上の条件を網羅すればおよそダストデビル の活動度を推測できる、すなわち、いくつかの条件で過去の観測点と異なる

