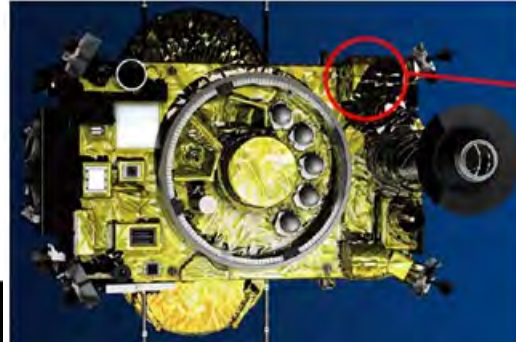


1.2 小惑星探査機はやぶさ2 小惑星近傍運用状況

MINERVA II -1 はやぶさ2搭載ロボット ホップ中に撮影された画像

宇宙科学・探査小委員会
(第23回)資料再掲



MINERVA-II1(Rover-1A, Rover-1B)

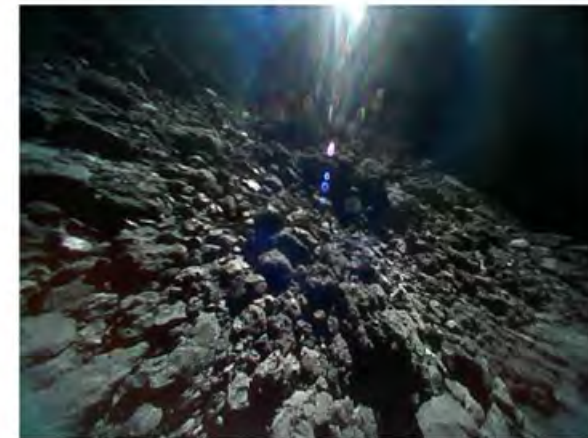


JAXA製作



2018年9月22日、11:44(日本時間)頃にRover-1Aが撮影。カラー画像。リュウグウ表面において移動中(ホップ中)に撮影されたもの。左側半分がリュウグウの表面。右側の白い部分は太陽光によるもの。(画像のクレジット:JAXA)

2018年9月23日09:46JSTにRover-1Bのホップ直前の画像



(画像のクレジット:JAXA)

2018年9月23日10:10JSTにRover-1Bの再着地頃の表面画像



(画像のクレジット:JAXA)

- **世界83か国で2400あまりの記事出版。**
- 着陸して、その視座からこそ、未知の天体の画像 → 探査の醍醐味を象徴するもの
- メイン探査機+小型プローブという構成が効果的であること → 未知の天体探査における、**リソースを最大限利用した「挑戦」の重要性**

1.2 小惑星探査機はやぶさ2 小惑星近傍運用状況

MASCOTはやぶさ2搭載ロボット



MASCOTからリュウグウ表面を撮影。

©DLR/CNES

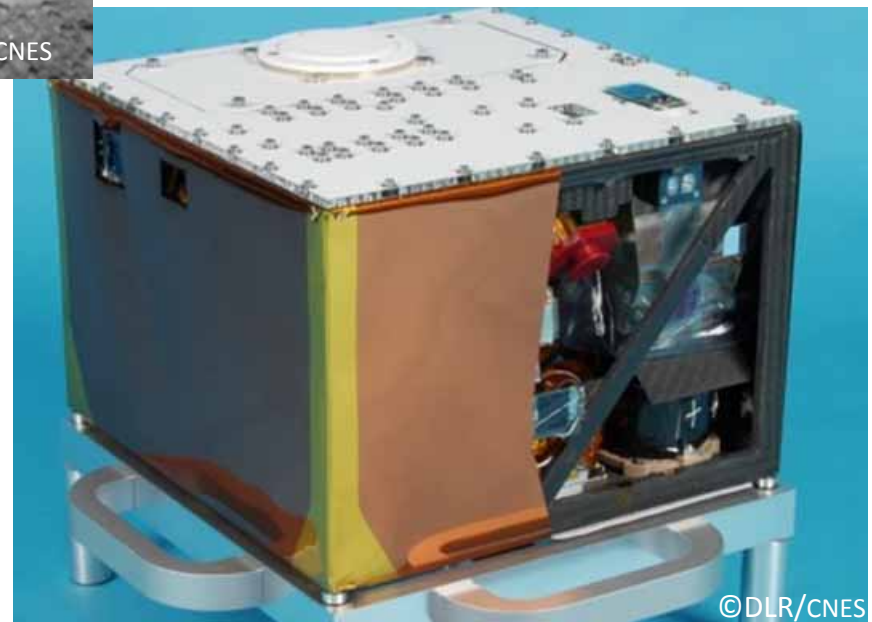


©DLR/CNES



「はやぶさ2」から分離後MASCOTを撮影。
2018年10月3日10時57分54秒～10時58分14秒
(日本時間)

©JAXA他



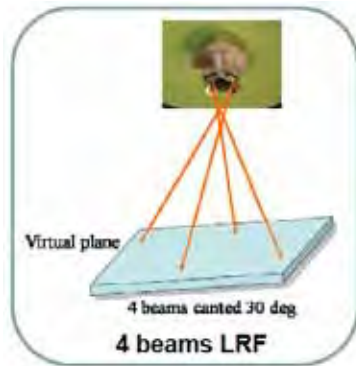
©DLR/CNES

1.2 小惑星探査機はやぶさ2 小惑星近傍運用状況

タッチダウンリハーサルについて

前2回で得られた貴重なデータを最大限活用し、3回目のリハーサル（TD1-R3）を10/23～10/25に実施。2回目のリハーサルと同じ目標地点に降下し、更に4本ビームの近距離用高度計であるレーザレンジファインダ（LRF）を用いた小惑星表面からの高度計測、ターゲットマーカ（TM）の投下、フラッシュと呼ばれるストロボライト照射による水平位置の同定と、タッチダウン直前のシーケンスまで実施した。

結果、目標地点近傍へのターゲットマーカ投下に成功。



近距離高度計
LRF概念図



ターゲットマーカ（TM）



上段は通常時、下段は
フラッシュ時のTM

