

実験用中容量静止通信衛星(CS)  
打上げ及び追跡管制計画書

(昭和52年12月)

昭和52年10月

宇宙開発事業団

# 目 次

1	概 要 .....	1
1.1	緒 言 .....	1
1.2	打上げ及び追跡管制の目的 .....	1
1.3	打上げ及び追跡管制実施機関 .....	2
1.4	実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の組織及び業務 .....	2
1.5	ロケット及び実験用中容量静止通信衛星の飛行計画の概要 .....	3
2	打上げ計画 .....	5
2.1	打上げ作業実施機関 .....	5
2.2	打上げ場所 .....	5
2.3	打上げ日時 .....	5
2.4	人工衛星及びロケットの機種 .....	5
2.5	デルタ2914型ロケットの飛行計画 .....	6
2.6	安全管理 .....	7
2.7	実験用中容量静止通信衛星の主要諸元 .....	8
2.8	デルタ2914型ロケットの主要諸元 .....	10
3	追跡管制計画 .....	13
3.1	追跡管制作業実施機関 .....	13
3.2	追跡管制場所 .....	13
3.3	追跡管制の期間 .....	13
3.4	追跡管制の作業概要 .....	13
3.5	実験用中容量静止通信衛星の飛行計画 .....	16
3.6	追跡管制システム .....	18
4	関係機関への情報の提供 .....	21
4.1	関係省庁 .....	21
4.2	国際機関 .....	21

4.3 報道関係 .....	21
----------------	----

表 リ ス ト

表 1 実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の組織 .....	4
表 2 デルタ 2914 型ロケットの飛行計画 .....	6
表 3 実験用中容量静止通信衛星の主要諸元 .....	8
表 4 デルタ 2914 型ロケットの主要諸元 .....	10
表 5 追跡管制の作業 .....	14
表 6 実験用中容量静止通信衛星の飛行計画 .....	16
表 7 実験用中容量静止通信衛星の追跡管制計画表 .....	20

図 リ ス ト

図 1 実験用中容量静止通信衛星の形状 .....	9
図 2 デルタ 2914 型ロケットの形状 .....	12
図 3 実験用中容量静止通信衛星の地表面軌跡 .....	17
図 4 実験用中容量静止通信衛星の追跡管制システム .....	19

## 実験用中容量静止通信衛星(CS)打上げ及び追跡管制計画書

### 1 概 要

#### 1.1 緒 言

宇宙開発事業団は、昭和 52 年 12 月に実験用中容量静止通信衛星<sup>(註)</sup>を打ち上げ、衛星の軌道投入及び軌道投入後の追跡管制を行う。この計画書は、実験用中容量静止通信衛星の打上げから衛星のトランスファ軌道投入及びその確認を行う打上げ計画と、その間の衛星搭載機器の機能確認、衛星のドリフト軌道投入、静止衛星軌道投入及びその間の衛星搭載機器の機能確認を行うための打上げ段階及び初期段階の追跡管制計画とからなる。

なお、初期段階の追跡管制終了後における定常段階の追跡管制は、宇宙開発事業団の平常組織により実施することとし、本計画書に参考として付記する。

- (1) 実験用中容量静止通信衛星の打上げの実施は、宇宙開発事業団と米国航空宇宙局との契約に基づき、米国航空宇宙局が米国東部打上げ射場からデルタ 2914 型ロケットを用いて衛星の打上げ及びトランスファ軌道投入を行う。
- (2) 米国東部打上げ射場における実験用中容量静止通信衛星の整備、監視等の作業及び衛星の静止衛星軌道への投入等の追跡管制の実施は、宇宙開発事業団が行う。

(注) 実験用中容量静止通信衛星の英訳名は、Medium-capacity Communications Satellite for Experimental Purpose (略称：CS)である。

#### 1.2 打上げ及び追跡管制の目的

将来の増大する通信需要に対処するために必要な大容量通信衛星の打

上げに至る過程として、衛星システムを用いた準ミリ波等の周波数における通信実験を行うこと、衛星通信システムの運用技術の確立を図ること等を目的とした実験用中容量静止通信衛星を赤道上東経約135度の静止衛星軌道に打上げ、軌道保持その他の追跡管制を行い、運用に供することを目的とする。

### 1.3 打上げ及び追跡管制実施機関

宇宙開発事業団

理事長 松 浦 陽 恵

東京都港区浜松町2丁目4番1号

世界貿易センタービル

### 1.4 実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の組織及び業務

実験用中容量静止通信衛星を所定の軌道に投入し、衛星搭載機器の機能等の確認を行う打上げ段階及び初期段階の業務を実施する実験用中容量静止通信衛星打上げ隊を編成する。

実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の組織を表1に示す。

#### 1.4.1 実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の業務

実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の業務は、打上げ部門及び追跡管制部門とに区分し、下記の業務を実施する。

##### (1) 打上げ部門

打上げ部門は、打上げ準備作業、衛星の受入れ・点検・組立て及び米国航空宇宙局への引渡し、衛星と第3段分離までの打上げ作業の確認、米国東部打上げ射場からの撤収作業等を行う。

##### (2) 追跡管制部門

追跡管制部門は、追跡管制準備作業、衛星のトランスファ軌道投入確認、ドリフト軌道及び静止衛星軌道への投入、初期段階における静止衛星軌道上の衛星の機能、性能及び動作の確認、定常段階への移行のためのデータ取得及び技術修得等を行う。

### 1.5 ロケット及び実験用中容量静止通信衛星の飛行計画の概要

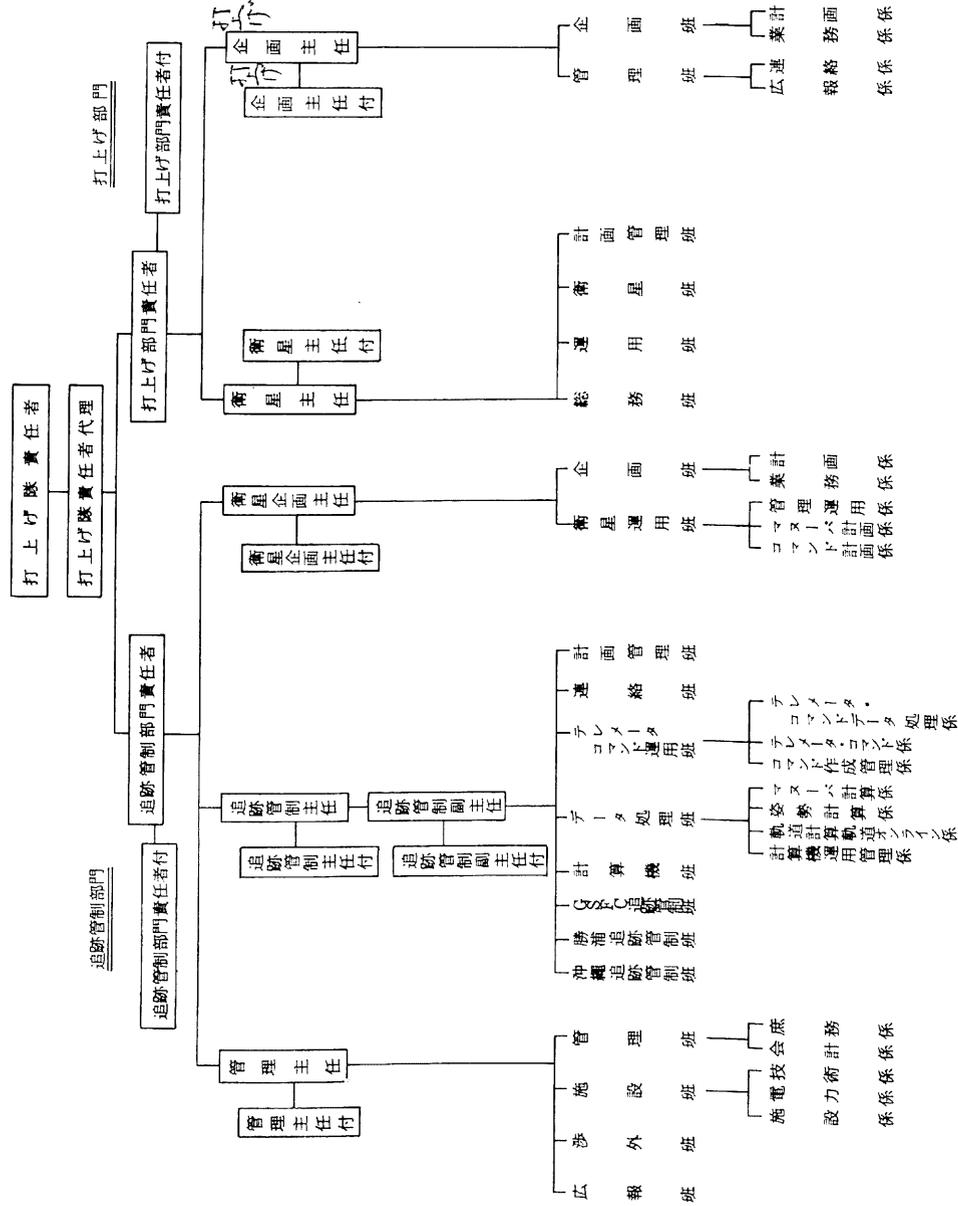
#### (1) 打上げ段階

デルタ2914型ロケットは、実験用中容量静止通信衛星を搭載して米国東部打上げ射場から、当初垂直に発射される。ロケットは打上げ後ロール・プログラムによりピッチ面を方位角95度の方向に向けたのち、ピッチ・プログラムによりピッチ面内で頭を下げ、その後第2章打上げ計画で述べる飛行計画（第2章第5節「デルタ2914型ロケットの飛行計画」参照）に従って大西洋上を飛行し、第3段モータを点火してトランスファ軌道に投入し、引続いて南緯約3度、西経約1度、高度約200kmにおいて衛星を分離する。

#### (2) 初期段階

トランスファ軌道上において分離された実験用中容量静止通信衛星は、第3章追跡管制計画で述べる衛星の飛行計画（第3章第5節「実験用中容量静止通信衛星の飛行計画」参照）に従ってトランスファ軌道の遠地点において追跡管制システムからのコマンドによりアポジモータを点火し、ドリフト軌道に投入される。この間、追跡管制システムにより衛星の軌道の確認並びに姿勢の変更及び確認が行われるとともに、その後の衛星の姿勢変更及び軌道修正により、赤道上東経約135度の静止衛星軌道への投入並びに静止衛星軌道上での衛星搭載機器の機能及び性能確認を行う。

表 1 実験用中容量静止通信衛星打上げ隊の組織



## 2 打上げ計画

### 2.1 打上げ作業実施機関

- (1) 宇宙開発事業団：実験用中容量静止通信衛星打上げ隊（打上げ部門）
- (2) 米国航空宇宙局：（管理部門）ゴダード宇宙飛行センター  
（実施部門）ジョン・F・ケネディ宇宙センター

### 2.2 打上げ場所

- (1) 場 所  
米国東部打上げ射場（Eastern Test Range：略称 ETR）  
フロリダ州，ケープ・カナベラル
- (2) 発 射 点  
射点系 LC-17，射点 17 B

### 2.3 打上げ日時

昭和 52 年 12 月 <sup>15</sup> 日（~~金~~木）日本標準時：7 時 40 分頃～10 時 30 分頃

（米国東部標準時：12 月 <sup>14</sup> 日 17 時 40 分頃～20 時 30 分頃）  
グリニッジ平均時：12 月 <sup>14</sup> 日 22 時 40 分頃  
～ 12 月 <sup>15</sup> 日 1 時 30 分頃

（注）打上げ予備日は，昭和 52 年 12 月 <sup>16</sup> ~~15~~ 日以降 2 週間。

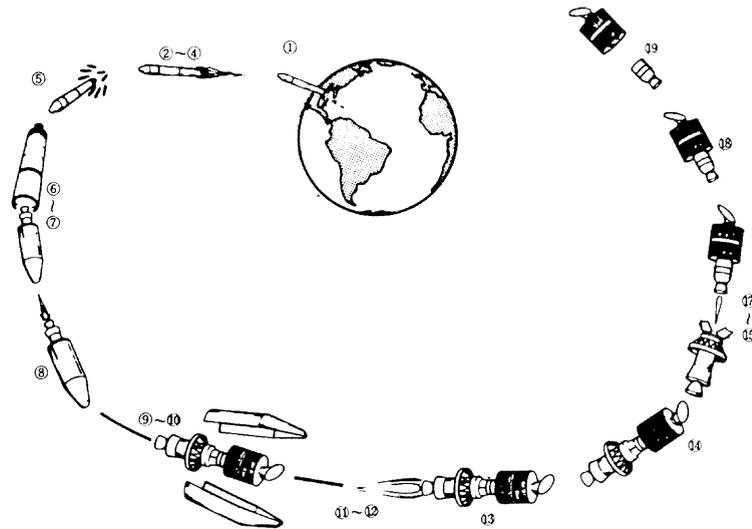
### 2.4 人工衛星及びロケットの機種

実験用中容量静止通信衛星／デルタ 2914 型ロケット

## 2.5 デルタ2914型ロケットの飛行計画

デルタ2914型ロケットのリフトオフから第3段・衛星分離までの飛行計画を表2に示す。

表2 デルタ2914型ロケットの飛行計画



事象	発射後経過時間	地表面距離	高度	慣性速度
① リフトオフ	0分00秒	0km	0 km	0.41 km/秒
② 固体補助ロケット 6本燃焼終了	0:38	2	6	0.69
③ " 3本点火	0:39			
④ " 3本燃焼終了	1:17	17	21	1.17
⑤ " 9本分離	1:27			
⑥ 第1段エンジン燃焼停止(MECO)	3:45	340	93	5.38
⑦ 第1・2段分離	3:53			
⑧ 第2段点火 (SEIG-I)	3:59			
⑨ 衛星フェアリング分離	4:37			
⑩ 第2段燃焼停止(SECO-I)	8:53	2,127	167	7.81
⑪ 慣性飛行時姿勢変更開始	10:50			
⑫ " 終了	12:30			
⑬ 第2段再点火 (SEIG-II)	21:06			
⑭ 第2段最終燃焼停止(SECO-II)	21:15	7,477	166	7.93
⑮ 第3段スピナップ	22:13			
⑯ 第2・3段分離	22:15			
⑰ 第3段点火 (TEIG)	22:57			
⑱ 第3段燃焼終了(TEBO)	23:41	8,581	169	10.27
⑲ 第3段・衛星分離	24:44	9,187	193	10.25

## 2.6 安全管理

### 2.6.1 地上安全

米国東部打上げ射場における保安物の輸送、貯蔵、取扱い及びロケット組立、推進薬充填作業等に関する安全管理業務については、米国航空宇宙局等の規定等に従って、ジョン・F・ケネディ宇宙センター及びロケット契約会社の安全管理組織の管理化において実施される。

なお、射場における実験用中容量静止通信衛星整備作業のうち、衛星に係る危険物取扱い等を含む作業については、前述の管理規定等に従い、宇宙開発事業団が必要な安全管理計画及び実施計画を作成し、実験用中容量静止通信衛星打上げ隊が実施する。

### 2.6.2 飛行安全

飛行安全に係る管理業務については、米国東部打上げ射場における安全管理組織によって実施される。

また、船舶、航空機等に対する安全確保のための業務についても、米国東部打上げ射場の所掌に含まれる。

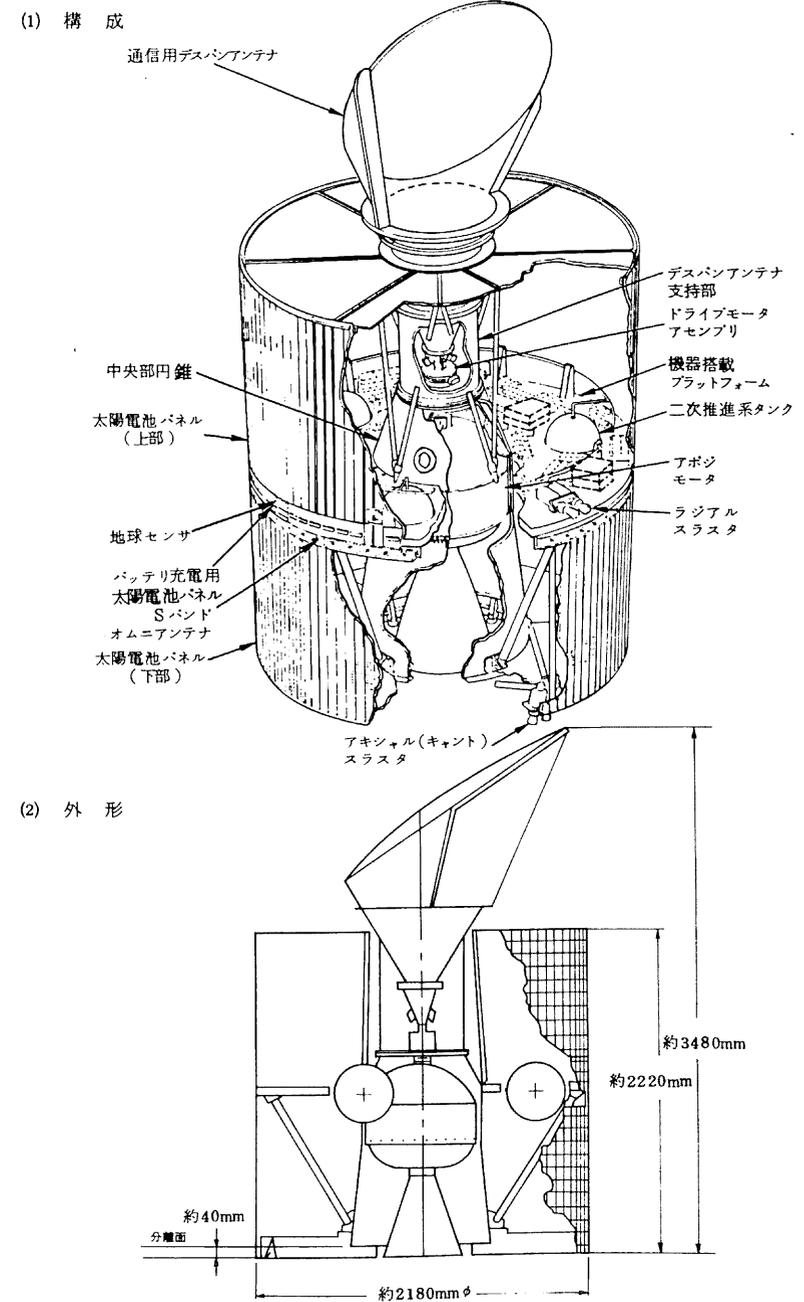
## 2.7 実験用中容量静止通信衛星の主要諸元

実験用中容量静止通信衛星の主要諸元及び形状を表3及び図1に示す。

表3 実験用中容量静止通信衛星の主要諸元

項目	諸元	
形状	直径約2,180mm, 高さ約2,220mmの円筒形 (通信用アンテナを含む) 高さは約3,480mm	
重量	打上げ時: 約67.6kg (アポジモータを含む) 静止衛星軌道上初期: 約34.0kg	
姿勢安定方式	スピン安定方式	
軌道	静止衛星軌道 (赤道上東経約135°)	
スピン方向	時計回り (ロケット側から衛星を見て)	
スピン率	90 ± 9 rpm	
基本機器 と 搭載機器構成	通信系	多周波数共用フィード方式デスピアンテナ Kバンド6系統トランスポンダ Cバンド2系統トランスポンダ C/Sアップコンバータ, S/Cダウンコンバータ
	テレメトリ・トラッキング及びコマンド系	Sバンドトランスポンダ, Sバンドオムニアンテナ Cバンドテレメトリ・トラッキング及びコマンドサブシステム (通信系経由)
	制御系	姿勢及びアンテナ制御機器, ディスピンモータ アース・センサ, サン・センサ, ニューテーション・ダンパ 受動型熱制御系 (一部ヒータ使用)
	推進系	アポジ・モータ 二次推進系
	電源系	太陽電池パネル, バッテリ, 電力制御器
寿命	3年後の残存確率50%以上	

図1 実験用中容量静止通信衛星の形状



2.8 デルタ2914型ロケットの主要諸元

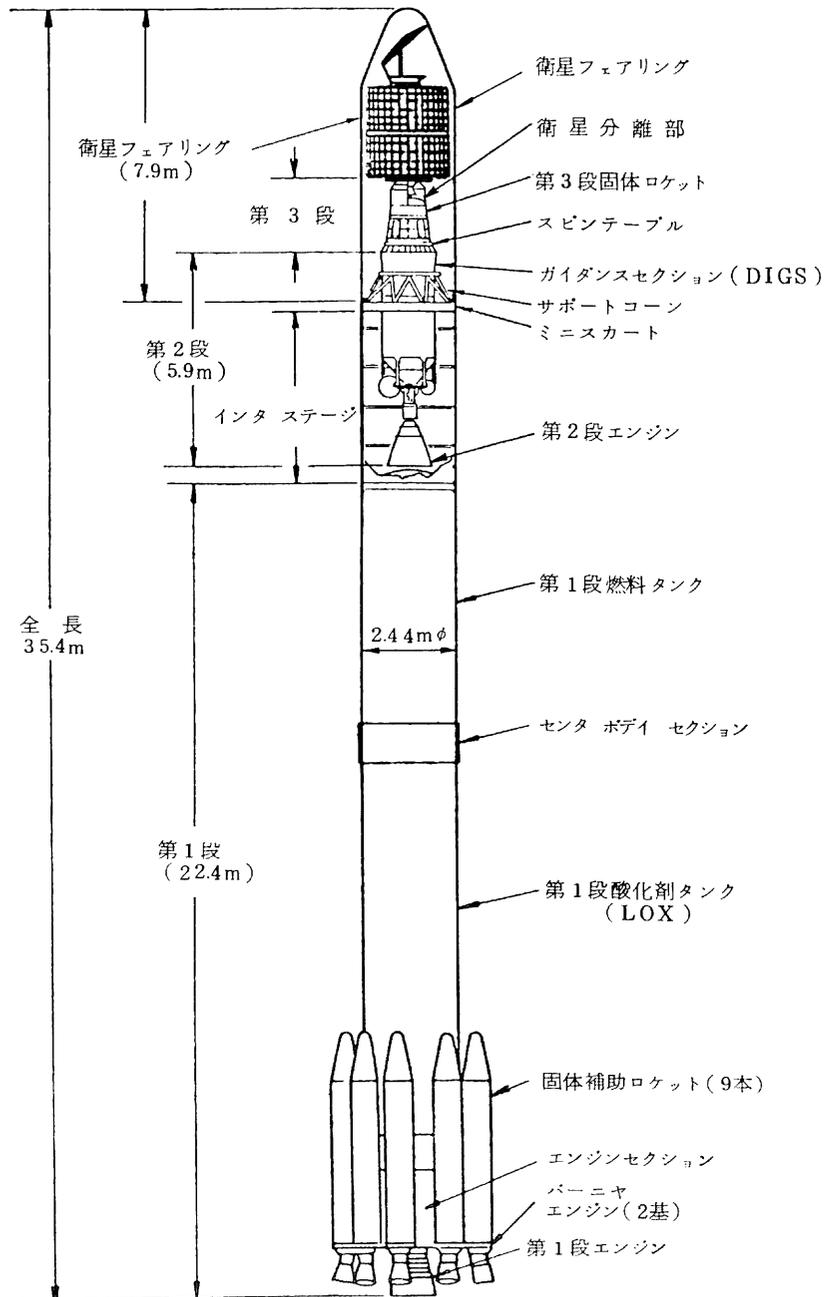
デルタ2914型ロケットの主要諸元及び形状を表4及び図2に示す。

表4 デルタ2914型ロケットの主要諸元

項 目		諸 元
全 段	全 長 (m)	35.36
	最大外径 (m)	2.44
	全備重量 (t)	132.54
第 1 段	全 長 (m)	22.43
	最大外径 (m)	2.44
	重 量 (t)	84.84
	推進薬重量 (t)	80.46
	平均推力(海面上/真空中) (t)	95.14/106.7
	全燃焼時間 (s)	241.5
	酸化剤/燃料	液化酸素/RP-1
	推進薬供給方式	ターボポンプ
	ピッチ/ヨー制御	メインエンジンジンバル/パーニャエンジン
固体補助 ロケット	全 長 (m)	7.25
	最大外径 (m)	0.79
	重 量 (9本分) (t)	40.27
	推進薬重量(9本分) (t)	33.76
	平均推力(海面上/真空中)(9本分) (t)	242.1/258.3
	全燃焼時間 (s)	39
	推 進 薬	ポリブタジエン系固体推進薬
第 2 段	全 長 (m)	5.94
	最大外径 (m)	1.39
	重 量 (t)	5.53

項 目		諸 元
第 2 段	推進薬重量 (t)	4.57
	平均推力(真空中) (t)	4.45
	全燃焼時間 (s)	500
	酸化剤/燃料	四酸化二窒素/エアロジン50
	推進薬供給方式	ガス押しアブレーティブ
	ピッチ/ヨー制御(推力飛行中) " (慣性 " )	エンジン ジンバル/コールド ガスジェット コールド ガスジェット
第 3 段	全 長 (m)	1.68
	最大外径 (m)	0.95
	重 量 (t)	1.16
	推進薬重量 (t)	1.05
	平均推力(真空中) (t)	6.79
	全燃焼時間 (s)	44
	推 進 薬 姿勢安定方式	ポリブタジエン系固体推進薬 スピ ン
衛 星 フェアリング	全 長 (m)	7.89
	最大外径 (m)	2.44
	重 量 (t)	0.60
誘導方式	慣性誘導システム(DIGS)	
	発射上下角 (°)	90
	発射方位角 (°)	95

図2 デルタ2914型ロケットの形状



### 3 追跡管制計画

#### 3.1 追跡管制作業実施機関

宇宙開発事業団：実験用中容量静止通信衛星打上げ隊 (追跡管制部門)

#### 3.2 追跡管制場所

(1) 宇宙開発事業団筑波宇宙センター中央追跡管制所

茨城県新治郡桜村大字倉掛二反歩

(2) 同 勝浦追跡管制所

千葉県勝浦市芳賀字花立山1-14

(3) 同 沖縄追跡管制所

沖縄県国頭郡恩納村字安富祖金良原1712-1

上記のほか、郵政省電波研究所鹿島支所の支援を受けるとともに、米国防空宇宙局の協力を受ける。

#### 3.3 追跡管制の期間

実験用中容量静止通信衛星の打上げ段階及び初期段階における追跡管制の期間は、打上げ後約90日間とする。

なお、初期段階の追跡管制終了後における定常段階の追跡管制は、第3章第4節第3項に示すとおりである。

#### 3.4 追跡管制の作業概要

実験用中容量静止通信衛星の追跡管制は、筑波宇宙センター中央追跡管制所が中枢となり衛星のトランスファ軌道投入までの打上げ段階、衛星の静止衛星軌道投入及び衛星搭載機器の機能点検を行う初期段階並びに衛星の運用等を行う定常段階の各段階を通じて以下の追跡及び管制の作業を実施する。

##### 3.4.1 打上げ段階

打上げ段階は、衛星の打上げ直前の追跡管制システムによる準備段階からトランスファ軌道投入までとし、衛星のトランスファ軌道への投入確認並びに衛星の軌道予報の計算及び搭載機器の動作状態、姿勢、

温度等の計測を行う。

### 3.4.2 初期段階

初期段階は、打上げ段階終了後から衛星の静止衛星軌道投入及び静止衛星軌道投入後の動作確認を行うまでの、打上げ後約90日間とし、次の各フェーズからなる追跡管制を行う。

各フェーズにおける追跡管制の作業を表5に示す。

#### (1) トランスファ軌道フェーズ

トランスファ軌道に投入された衛星は、姿勢変更を経てアポジモータを点火し、ドリフト軌道に投入される。

#### (2) ドリフト軌道フェーズ

ドリフト軌道に投入された衛星は、同軌道上において、軌道面に垂直で、アンテナ部を南にするような姿勢変更を経て東経約135度の静止衛星軌道に投入される。

#### (3) 静止衛星軌道フェーズ

静止衛星軌道に投入された衛星は軌道及び姿勢の保持並びに搭載機器の動作確認を行い、定常段階における衛星の運用に移される。

表5 追跡管制の作業

追跡管制作業	トランスファ軌道フェーズ	ドリフト軌道フェーズ	静止衛星軌道フェーズ
軌道決定・軌道予報	○	○	○
姿勢計測	○	○	○
搭載機器の動作状態及び温度の計測	○	○	○
搭載機器の動作確認	○	○	○
軌道又は姿勢制御	○	○	○

### 3.4.3 (参考) 定常段階

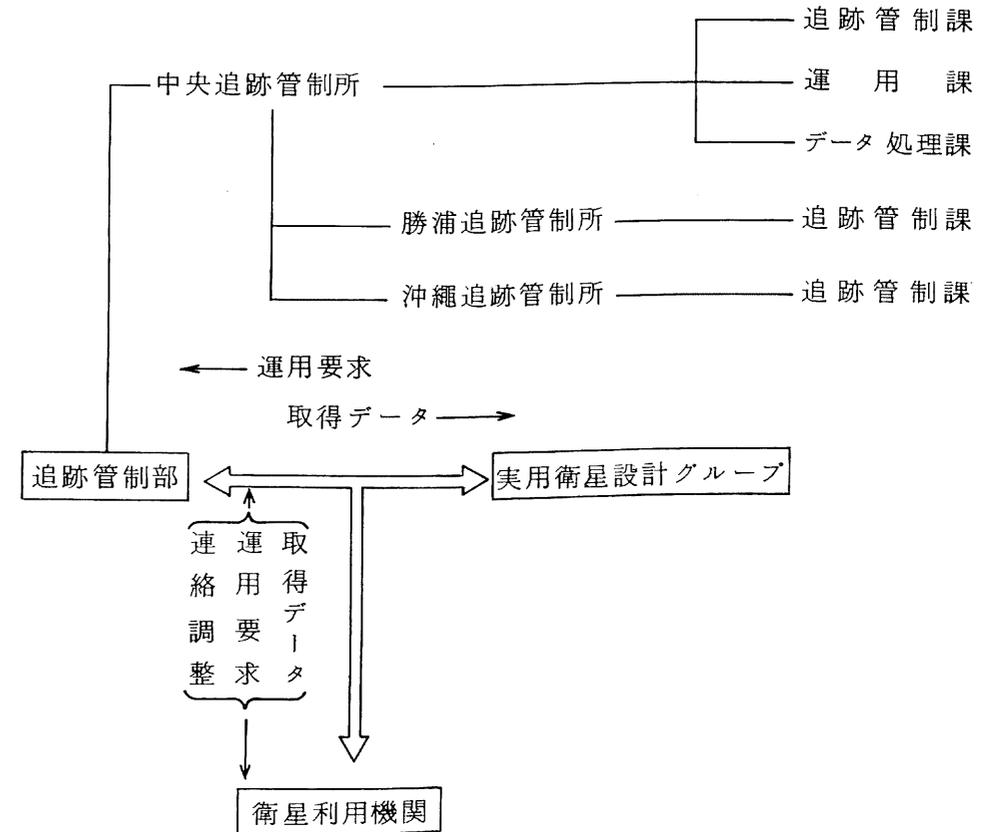
#### (1) 定常段階における作業概要等

定常段階は、初期段階終了後から衛星の運用を終了するまでの期間とし、この期間中、宇宙開発事業団の平常組織により、静止位置の保持、姿勢の保持、衛星のスピン制御等衛星の管理を行うとともに、衛星利用機関の協力を得て衛星の開発等のために必要な運用を行う。

また、衛星利用機関は、利用実験等に必要な運用を行う。

#### (2) 定常段階における追跡管制組織

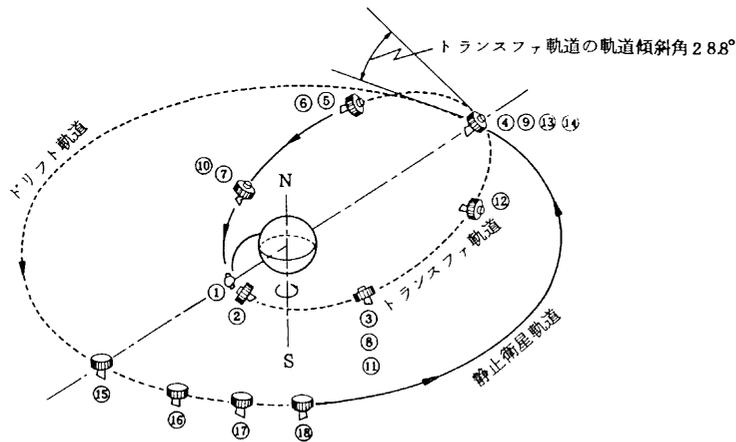
定常段階における追跡管制組織(含む運用)は、次に示すとおりである。



### 3.5 実験用中容量静止通信衛星の飛行計画

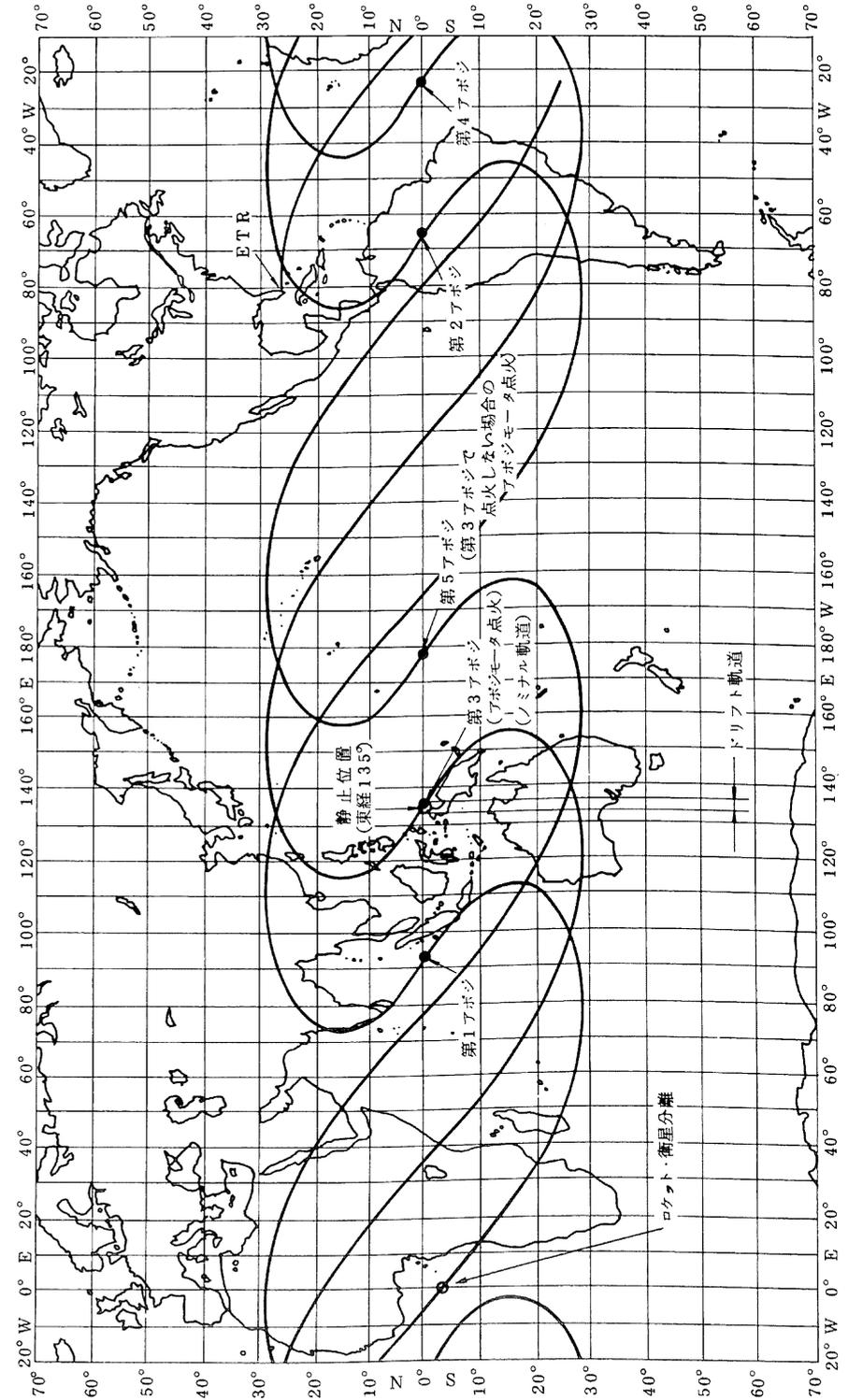
デルタ2914型ロケットにより打上げられた実験用中容量静止通信衛星のトランスファ軌道投入から赤道上東経約135度の静止位置に投入されるまでの飛行計画を表6に、また、地表面軌跡を図3に示す。

表6 実験用中容量静止通信衛星の飛行計画



事象	発射後経過時間	追跡管制局	備考
① トランスファ軌道投入	00時24分	アセンション及航空機局	
② 衛星・第3段分離	00:25		
③ 追跡テレメータ受信開始	00:53	オローラルバレー	マドリド 8:18 受信開始
"	1:06	沖縄, グアム	9:57 受信終了
"	1:25	勝浦	
④ 第1遠地点通過	5:40		
⑤ 追跡テレメータ受信終了	7:14	オローラルバレー	
⑥ 第1回姿勢変更開始	9:30		
" 終了	10:10		
⑦ 追跡テレメータ受信終了	10:48)	沖縄, グアム	
" 受信開始	10:50)		
⑧ " 受信開始	11:10	サンチャゴ	ハワイ 18:29 受信開始
" 受信終了	11:30	アセンション	20:05 受信終了
⑨ 第2遠地点通過	16:13		
⑩ 追跡テレメータ受信終了	20:50		
" 受信開始	21:19		
⑪ " 受信開始	21:47)	オローラルバレー, グアム	ハワイ 22:32 受信開始
⑫ 第2回姿勢変更	22:13	沖縄, 勝浦	28:23 受信終了
⑬ 第3回姿勢変更	23:03		(注)第3遠地点でアポジモータに点火できない場合は,第5遠地点等で行う。
⑭ 第3遠地点アポジモータ点火	26:50		
⑮ 軌道面に垂直に姿勢変更(アンテナ部南方向)	1日21時	同上	アポジモータ点火後約18時間
⑯ 第1回軌道制御	2日22時		" 43 "
⑰ 第2回軌道制御	3日22時		" 67 "
⑱ 第3回軌道制御(ステーション取得・静止化)	13日21時		" 306 "

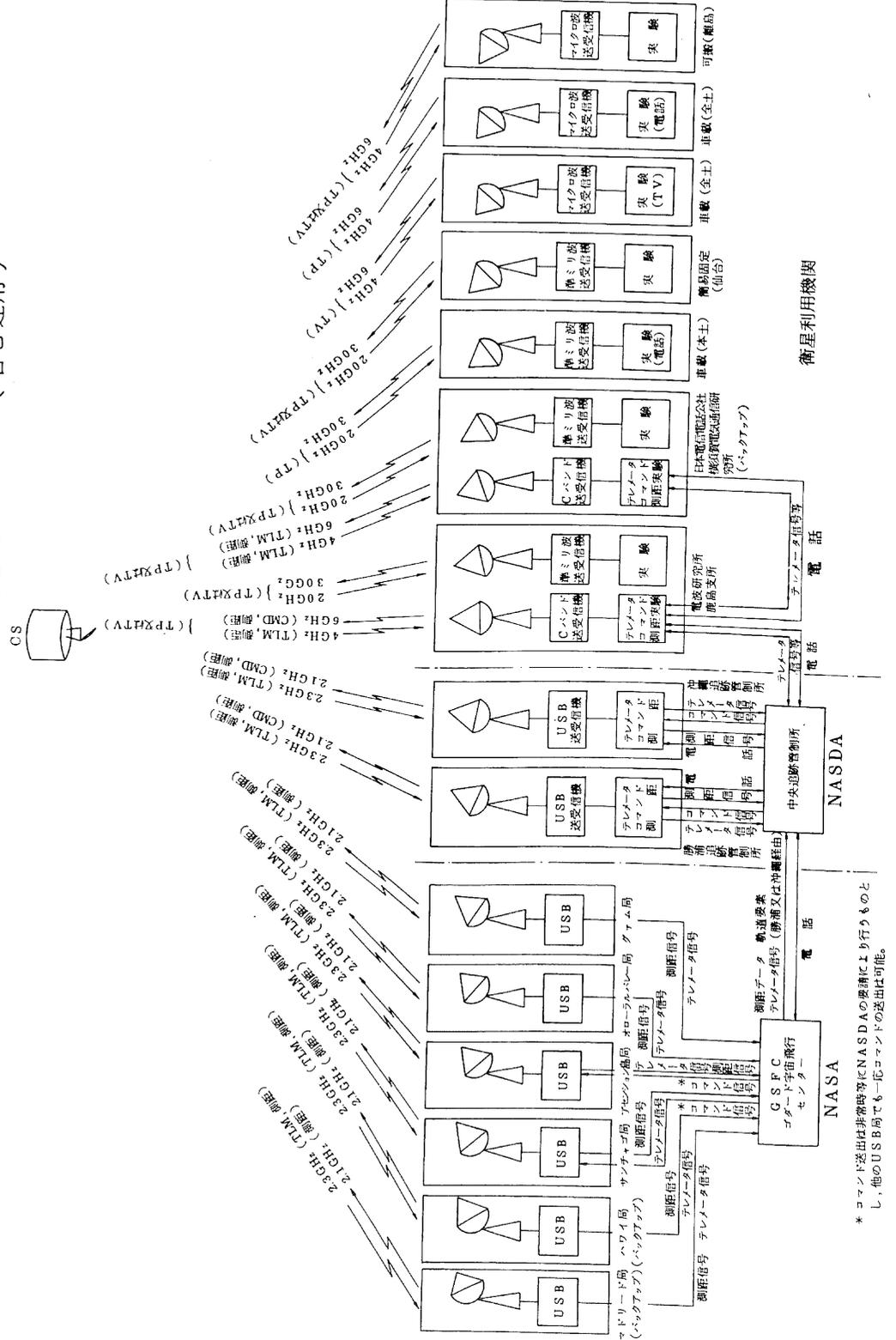
図3 実験用中容量静止通信衛星の地表面軌跡



### 3.6 追跡管制システム

実験用中容量静止通信衛星の追跡管制の業務に使用するシステムを図4に、また、実験用中容量静止通信衛星の追跡管制計画表を表7に示す。

図4 実験用中容量静止通信衛星の追跡管制システム (含む運用)



\* コマンド送出は非常時等にNASAの要請により行われるものと  
し、他のUSB向ても一応コマンドの送出は可能。

表7 実験用中容量静止通信衛星の追跡管制計画表

項目	段階 期間 回数	打上げ段階	初期		段階		定常段階(参考)
			トランスファ軌道	ドリアフト軌道及び静止衛星軌道	トランスファ軌道	ドリアフト軌道投入後からステーションング獲得及び搭載機器の機能点検まで	
追跡	Sバンド ダウンリンク(2.1GHz) アップリンク(2.3GHz)	打上げ直前の準備段階から打上げ、トランスファ軌道投入確認まで 準備から1周まで	トランスファ軌道投入確認後から、アポジモータ点火まで 1周から3周まで	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左 3周以降約90日間	初期段階終了後から衛星の運用を終了するまで 同 上	
		方式: USBトーンPPM制御 担当: 防衛, 冲縄追跡管制所(NASDA), STDN(NASA) (注: STDN局中, アセンション, サン, チャゴ, オローラバルレー, グアム, ハワイ, マドリード参加)	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左 ※1	方式: 同左 担当: 同左 ※2	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左
追跡	追跡網総括・データ処理	追跡データによる初期軌道予測計算と軌道決定及び軌道予測の計算 担当: 中央追跡管制所(NASDA), GSFC(NASA)	追跡データによる軌道決定及び軌道予測の計算 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
		方式: PCM/PSK/PM 担当: 防衛, 冲縄追跡管制所(NASDA), STDN(NASA) 主用途: HKデータ取得及びクイックルック, ASデータ取得	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左
管制	Sバンド 2.3GHz	方式: PCM/FSK/AM/PM 担当: 防衛, 冲縄追跡管制所(NASDA), STDN(NASA) ※1 主用途: 運用モードの切替	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
		方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
管制	Sバンド 2.1GHz	テレメータデータの収録, 処理, 解析, HKデータのクイックルック, 計画作成, 送信, 指示連絡 担当: 中央追跡管制所(NASDA), GSFC(NASA)	同左のほか, 姿勢決定及び変更 一歩点火の指示	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
		方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
備考	追跡網総括・データ処理	テレメータデータの収録, 処理, 解析, HKデータのクイックルック, 計画作成, 送信, 指示連絡 担当: 中央追跡管制所(NASDA), GSFC(NASA)	同左のほか, 姿勢決定及び変更	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
		方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	方式: 同左 担当: 同左	
<p>HKデータ: ハウスkeepingデータ(衛星内部及び外部の温度データ, 電流電圧及び電流データ, 各サブシステムの状態及び動作状況のデータ, 監視制御データ等)をいう。 ASデータ: 姿勢決定データ(太陽方向検出器及び地球方向検出器による衛星の姿勢決定データ)をいう。 STDN: NASAの追跡管制網をいう。 GSFC: Goddard Space Flight Center. STDN網の総括局をいう。 ※1: 緊急時にバックアップを受け取る。 ※2: 必要に応じて, 衛星利用機関のCバンドによる追跡管制の支援を受ける。 ※3: ミッション機器(Cバンド及びKバンド)の機能の確認については, 衛星利用機関の協力を要する。 ※4: 衛星の開発のための運用については, 衛星利用機関の協力を要する。</p> <p>(参考) 定常段階において, 衛星利用機関により実施される利用実験などの項目は, 次のとおりである。 (1) 衛星搭載ミッション機器の性能に関する試験 (2) 衛星通信システムとしての伝送に関する試験 (3) 伝送特性の測定と評価に関する試験 (4) 衛星通信システムの運用技術に関する試験 (5) 衛星運用管制技術に関する試験</p>							

4. 関係機関への情報の提供

4.1 関係省庁

実験用中容量静止通信衛星/デルタ2914型ロケットの打上げの実施又は延期, 打上げ及び追跡管制結果については, 速やかに科学技術庁, 運輸省, 郵政省その他関係省庁に通知する。

4.2 国際機関

実験用中容量静止通信衛星のトランスファ軌道投入後, 速やかに政府関係機関を通じて人工衛星に関する情報を 国際連合宇宙空間平和利用委員会, 宇宙空間研究委員会等の国際機関に提供する。

4.3 報道関係

実験用中容量静止通信衛星/デルタ2914型ロケットの打上げ及び追跡管制結果については, 実験用中容量静止通信衛星打上げ隊責任者等から発表を行う。