# 第一部会輸送系分科会報告書

昭和57年 7 月23日

第一部会輸送系分科会においては、昭和57年6月22日付け 第一部会決定「宇宙開発計画の見直しに関する第一部会の審議の 進め方について」に基づき、昭和58年度の宇宙開発関係経費の見 積り方針に反映させるべき事項について審議を行ってきたが、そ の結果をとりまとめたので報告する。

1		
1		

1. H-Jロケット	1
2. M-3 S II ロケット	5
3. 研 究	5
(1) ロケット技術	5
(2) 人工衛星技術	6
4. その他の施策	6
研究開発の強化等	6
(参考資料)	7
(参考1) 宇宙開発計画の見直しに 関する第一部会の審議の 進め方について	12
(参考2) 第一部会輸送系分科会構成員	13

- 1. H-【ロケット(科学技術庁)
- (1) N-Iロケット及びN-IIロケットの開発及び打上げを通じて蓄積された技術をベースとし、重量約550kgの静止衛星打上げ能力を有するH-Iロケットの開発を引き続き進め、昭和60年度を目途に、H-Iロケット(2段式)試験機を打ち上げたい。
- (2) 本試験機により十分な性能確認が行えなかった場合等に備え、予備用H-Iロケット(2段式)試験機を昭和61年度に打ち上げられるよう開発に着手したい。
- (3) Hー【ロケット(3段式)の性能を確認するとともに、技術試験衛星V型(ETS-V)を打ち上げるためのHー【ロケット(3段式)試験機について、昭和62年度に打ち上げることを目標に開発に着手したい。

- (1) 昭和60年代前半における人工衛星の打上げに対処するため、重量約550kgの静止衛星を打ち上げる能力を有するHーIロケット(3段式及び2段式)の開発が進められているところであるが、この開発においては、実用衛星を打ち上げる前に試験機を打ち上げ、主として次の3点について確認する必要がある。
  - 第2段の液酸・液水推進系及び慣性誘導系の機能
  - 第2段推進系の再着火機能
  - 第3段固体モータの機能
- (2) 昭和60年代前半における人工衛星の打上げ計画については、昭和62年度及び昭和63年度に、H-Iロケットによる通信衛星3号(CS-3)の打上げが計画され、この後、H-Iロケットによる実用衛星の打上げが続くことになると見込まれる。
- (3) H-Iロケットの開発スケジュールを勘案し、昭和60年度にH-Iロケット(2段式)試験機を、昭和62年度にH-Iロケット(3 段式)試験機を打ち上げ、
- 1) 2段式試験機においては、液酸・液水推進系及び慣性誘導系の機能並びに第2段推進系の再着火機能
- 2) 3 段式試験機においては、液酸・液水推進系及び慣性誘導系の機能並びに第 3 段固体モータの機能

の確認を行う必要がある。このため、現在開発中のH-Iロケット(2 段式)試験機については昭和60年度打上げを目標に開発を進めると ともに、昭和62年度打上げを目標として、昭和58年度に、H-I ロケット(3段式)試験機の開発に着手する必要がある。

(4) また,昭和60年度に打ち上げる2段式試験機により十分な性能確認が行えなかった場合には、再度、2段式の試験機を打ち上げ、機能の確認を行う必要があり、このため、2段式試験機予備機を昭和61年度

- (1) N-Iロケット及びN-Iロケットの開発及び打上げを通じて蓄積された技術をベースとし、 重量約550kgの静止衛星打上げ能力を有する H-Iロケットの2段式試験機について、昭和 60年度に打ち上げることを目標に、引き続き 開発を進めることは妥当である。
- (2) H-Iロケット(2段式)試験機により十分 な性能確認が行えなかった場合等に備え、予備 用H-Iロケット(2段式)試験機 について、 昭和61年度に打ち上げられるよう開発に着手 することは妥当である。
- (3) H-Iロケット(3段式)の性能を確認するとともに、技術試験衛星V型(ETS-V)を打ち上げるためのH-Iロケット(3段式)試験機について、昭和62年度に打ち上げることを目標に、開発に着手することは妥当である。

要望された事項	審 議 内 容	審		結	果	•
	に打ち上げられるよう昭和58年度に開発に着手する必要がある。	<u> </u>				
	   (5) なお,この予備機はNーⅡロケットの打上げ失敗による再打上げが					·
• · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	   必要となった場合には,海洋観測衛星1号(MOS-1)打上げ用		•			
	┃				•	
	   えて,共通予備用NーⅡロケットを開発する必要があるとしていた。					
	│ │ しかし,厳しい財政事情を考慮し,H-Iロケットの基本設計等の進 │					
	   展を踏まえて,HーIロケットの音響,衝撃等の打上げ環境条件等					
	   について再度評価を行ったところ,N − Ⅱロケット7号機で打上げ	91		•		
	を計画している海洋観測衛星1号(MOS-1)をH-Iロケット(2					
	   段式 )で打ち上げることは可能であることが明らかとなった。					
	とのため,通信衛星2号(CS-2),放送衛星2号(BS-2)					
	又は静止気象衛星 3 号(GMS-3)のいずれか一つの打 上げに万一失					
	敗した場合の再打上げは、海洋観測衛星1号(MOS-1)の打上					
	げに用いる計画のN-Ⅱロケット7号機(2段式)に昭和57年度					
	より開発が始められることとなっている第3段モータを付加して対応					•
	することとし, 共通予備用N-『ロケット 1,2 段部分の開発は昭和58					
	年度には行わないこととすることはやむを得ない。(この場合海洋観	•			•	
	御衛星1号(MOS-1)はH-Iロケットで打ち上げる。)	•				
	(6) また、昭和61年度に打ち上げられるよう開発に着手するHーlロケ				•	
	ット(2段式)予備機は,予備機として利用されない場合は,H-I					
	ロケット実用機の一部として利用されるものである。					
	(7) 液酸・液水推進系,慣性誘導装置,第3段固体モータ等の開発は,					
	予定どおり順調に進捗している。					
	(8) なお、衛星フェアリングについては、昭和58年度から開発に入る					
	予定で基礎的研究が進められてきたが,開発に係る技術的な問題が残					

:.-

要望された事項	審 議 内 容	審議	結	果
	テレメトリデータ,Hー【ロケット(2段式)試験機打上げ時の第2 段ロケット再着火のデータ等の取得のため外国にダウンレンジ局を新 規に設ける必要があるとされている。このダウンレンジ局は固定のも			
	のとすることが考えられていたが、経費節減のため、移動式簡易型の ダウンレンジ局とし、昭和60年度に打ち上げる計画のHーIロケット (2段式)試験機にあわせて、昭和59年度から整備に着手する計画			
	( 2 核式 ) 試験機にあわせて、昭和 5 9 年度から整備に着手する計画 となっている。			
				•
		•	·	

2. M-3 S Ⅱ ロケット(文部省)

地球磁気圏におけるオーロラ粒子の加速機構およびオーロラ発光現象等の精密観測を行うことを目的とする第12号科学衛星(EXOS-D)をM-3SI型ロケットにより、昭和63年度に近地点400km,遠地点10,000kmの長楕円準極軌道に打上げることを目標に昭和58年度から開発に着手したい。

- (1) M-3 S II ロケットは、M-3 S ロケットを改良し、高度約250 kmの低軌道に約670kgの人工衛星を投入する能力を有するものとして昭和56年度から開発が進められているものである。この打上げ能力の向上のために、従来のM-3 S ロケットの第2段及び第3段モータについては、大型化、構造軽量化、比推力向上等による改良を行うこと、第1段補助ロケットについては大型のものへの変更を行うこととして詳細設計、一部の地上試験を進めており、これらは、予定どおり順調に進んでいる。この開発の進捗を踏まえM-3 S II ロケット打上げ能力の再評価を行ったところ、低軌道(高度約250km)に約770kgの人工衛星を投入できると見込まれる。
- (2) 昭和63年度に打上げを計画している第12号科学衛星(EXOS-D)は重量約300kgの衛星であり、近地点高度約400km、遠地点高度約10,000kmの長楕円準極軌道に投入されることになっているが、M-3S II ロケットにキックモータを付加することにより、この打上げは可能である。

地球磁気圏におけるオーロラ粒子の加速機構およびオーロラ発光現象等の精密観測を行うことを目的とする第12号科学衛星(EXOS-D)を,M-3S II ロケットにより,昭和63年度に,近地点高度約400km,遠地点高度約10,000kmの長楕円準極軌道に打ち上げることは可能である。

#### 3. 研 究

(1) ロケット技術(科学技術庁)

自在性を有するロケットの自主開発を発展させるため、H-Iロケットの開発成果を生かして、その打上げ能力の向上を図るための研究に着手したい。

- (1) 昭和60年代後半の大型人工衛星打上げ需要に対応できるようロケット打上げ能力の向上を図る必要がある。
- (2) このため、ロケットシステム等H-Iロケットの打上げ能力の向上 を図るための研究を行う必要がある。

昭和60年代後半の大型人工衛星打上げ需要に対応するため、H-Iロケットの開発成果を生かして、その打上げ能力の向上を図るための研究を行うことは妥当である。

445	×	-Ja	÷.	111	TE
要	 <b>c</b>	46	/ _		坦

#### 審 議 内 容

#### 審 議 結 果

(2) 人工衛星技術(科学技術庁)

人工衛星共通技術に係る自主技術の強化と人 工衛星の機能,性能の向上をはかるため,高精 度三軸姿勢制御系の研究等を引続き進めるとと もに二液式統合推進系の研究に着手したい。

- (1) 人工衛星に搭載するミッション機能の拡大及び人工衛星の長寿命化のためには、バス部の重量軽減が重要である。
- (2) 二液式統合推進系は、液体の燃料と酸化剤を用い、従来の固体アポッモータとヒドラジン二次推進系の機能を併せもつものである。この方式は推進系の機構が複雑になるものの、比推力を大きくできること及び任意に燃焼を制御できることから、人工衛星の静止軌道投入等に必要となる搭載推進薬量を減少させることができ、大型の人工衛星に用いた場合には、バス部の重量軽減を図ることができる。さらに、二液式統合推進系については、燃焼試験を行い実機の機能確認を行うことができる。
- (3) このため、将来の大型静止衛星の開発に備えて、二液式統合推進系の研究を行うことは重要であり、今まで行われてきた小推力スラスタ、 球型タンク等の開発経験により、研究に必要な技術基盤は整っている と考えられる。

人工衛星共通技術に係る自主技術の強化と人工 衛星の機能,性能の向上を図るため,二液式統 合推進系の研究を行うことは妥当である。

4. その他の施策

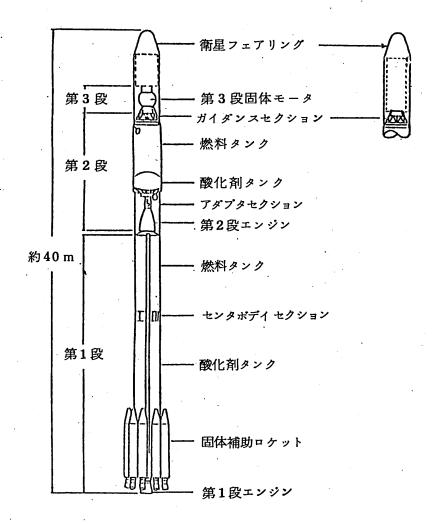
研究開発の強化等(科学技術庁)

宇宙開発に関する研究開発を一層促進強化する ため、宇宙開発事業団において、自主技術による 人工衛星、ロケットの開発に必要な技術を蓄積し、 関係機関の要請に十分応えていけるように、同事 業団の関連組織を一層拡大充実し、人材の確保に 努めるとともに、外部研究機関等との共同研究、 人材の交流等を積極的に推進していきたい。 宇宙開発に関する研究開発を一層促進強化する ため、宇宙開発事業団において、自主技術による 人工衛星・ロケットの開発に必要な技術を蓄積し、 関係機関の要請に十分応えていけるように、同事 業団の関連組織を一層拡大充実し、人材の確保に 努めるとともに、外部研究機関等との共同研究、 人材の交流等を積極的に推進することは望ましい。

図1 H-Iロケットの全体形状及び主要諸元

### 全 体 形 状

H-I ロケット(3段式) H-I ロケット(2段式)



主		要	E	]	諸	元
全				長	約40 m	
直				径	約 2. 4 m φ	
総		重		量	約140t	
打	上	げ	能	力	静止衛星約550kg(含ア	ポジモータケース)(注2)
	推		進	薬	LOX(液体酸素)/RJ-	1 (ケロシン)
第	推	進	薬 1	重量	8 1. 4 t	
1 .	平	均	推	力.	7 8.0 t ( 海面上	)
段	比		推	力	249s( "	)
,	第	1	段 1	量量	8 6.3 t	
固口	推		進	薬	ポリプタジエン系コンポジ	ット固体推進薬
Line   Line	推	進	薬 3	量量	3.75 t (1本分	) × 9
補ッ	平	均	推	力	2 3.7 t (海面上	1 本分 )
助ト	比	٠	推	力	2 3 8 s (海面上	)
	重	·		量	4.47 t (1本分	) × 9
	推		進	薬	LOX(液体酸素)/LH <sub>2</sub> (	液体水素)
第	推	進	薬 1	重量	8.65 t	
. 2	平	均	推	. 力	1 0.0 t ( 真空中	).
段	比		推	力	4 4 2 s ( "	)
	第	2	段』	量	1 0.5 t	
第	推		進	薬	ポリプタジエン系コンポジ	ット固体推進薬
3	推	進	薬 1	重量	1.9 t	·
段	平	均	推	力	9.0 t ( 真空中	)
· (注1)	比		推	カ	288s( "	)
(41)	第	3	段 1	量	2.1 t (モータ	のみ)
衛星:	フェ	アリ	ング	直径	約2.4 m ф	
誘	導		方	式	慣 性 誘 導	

(注1) H-Iロケット(3段式)の主要諸元を示す。2段式については本表 のうち3段の諸元を除いたものと同じ。

(注2) 3段式に適用

図2 H-Iロケットの開発スケジュール

	_			<i>I</i>		T				l		I					· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<u> </u>	
項		]	<u> </u>	华	度		5 4	4			5 5		5 6	5 7	5 8	5 9	6 0	6 1	6 2
開	発	フ	x	_	ズ			開	発	· 研	究				開	発			
主要	Ę -	₹ 1 .	ルコ	<	ーン								7 開発着手				▽ ▽ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	2 段式)H-I(2 段	▽ 式) H-I(3 段式) 備) 試験機
G T	י י	√,	実	機動	型 作								GTV H−I(2段式)試験 H−I(2	機 <	i) <del>≪</del> 3 段式)試験機 <del>≪</del>	<b>1 1 1</b>		1	^ <del>-</del>
主要	要:	素の製	作ス	ケジェ	ュール	•	•				·		慣性誘導			第 3 段固体	L		一〇~~ 輸送等
全		段		設	計(	, <sup>7</sup>	既念	設計		シフ	マテム研	究(	予備設計基本設計	詳細	設計	維	持 設 計		
		第二個体											·	ロケット用のもの					
					•	開多	老基礎	試駁	(液	<b>酸·</b> 液7	大エンジ	ン・タ	ンク・推進系、機体	ガスジェット装置)					
開		第		2	段			:					<u>液酸・液水エンジン・</u>	油面	。, ガスジェット装置等 • 液水エンジン等 ステージ燃焼試験	<b>初宁封除</b> (	0		
	$\vdash$			<del></del>		1				<u> </u>		2000年	 基礎試験(固体モ・	- タ)	<u> </u>				
発		第		3	段					<u> </u>			( CERTIFIC CERTIFICATION CERTI	<b></b>		- B	固体モータ認定	試験	
試							, pt	3 DW -4	J- 744	<b>₩</b>	T3/77	Ŧ ~	O DIG E	A 455	第3段機体	0		-0	) ·
験		誘	導	装	置	<b>—</b>		9 免 2	<b>古(城</b> 市	八灰(	IMU,	10	O, DIC, Eバッシステ	ム試験	○ ○ M試作,認定試験				
		搭載	は 電	子巾	幾器(	開	発基	礎試	験 (				0-	PM試作,	認定試験		<b>&gt;</b>		·
		衛星	フェ	アリ	ング														

## 図3 HーIロケット用射点整備スケジュール

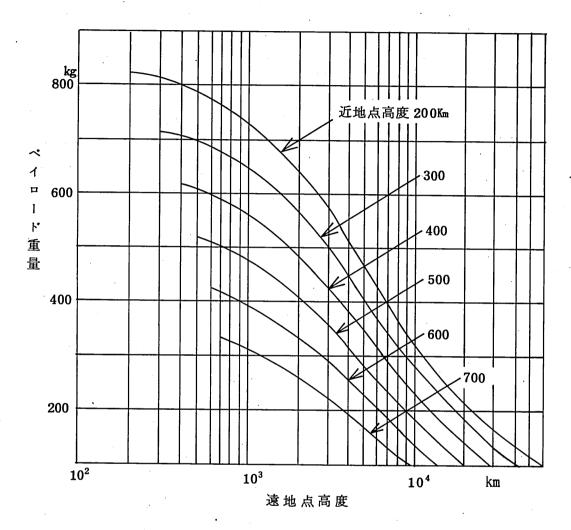
年 度 作業事項	5 7	5 8	5 9	6 0	6 1
	CS-2a	CS-2b BS-2a	GMS-3	BS-2b H-I(2段式) 試験機	MOS-1
ロケット整備作業				↑ GTV/T.F.#1	
射点改修作業				S.Q.	·
				·	

図4 M-35Ⅱロケットの開発スケジュール

区分	事	項	56 年度	57 年度	58 年度	59 年度
機	機構・構造 モータケース	- · ·	M - 3B	$M - 23$ $B_1 + B_2, B_2 + B_3$	KM-P O B <sub>3</sub> B <sub>3</sub> + KM, KM+SA	
能	接 手その他	-		S B分離機構	NF多点ロック機構, DO B <sub>2</sub> PL部	
試	推進系_		可動ノズル フレキシブル・ジョイント 油圧アクチュエータ	尾翼領 可動ノズル 油圧パッケージ )(	耐熱材料特性試験	<del></del> 0
験	その他		遠隔操作型SAD	B <sub>1</sub> SB機上点火システム		大開口比混層流 ノズル特性試験
			SB -735-1TVC		生燃焼特性試験 	
地上	SB-735 M - 23			M-23 SIM MAT	Ю	M-23-2TVC MAT
燃焼	M - 3B	_	点火モ - タ	M-23-1TVC MA	M-3B-2SPIN M	AT 
実 験	KM-P		点火モ - タ	M-3B-1 SPIN 1	MAT  C  KM-P-1 SPIN MAT	KM-P-2SPIN HAT
	·			WHI II IIIM MILL		

略 語 表

B <sub>1</sub>	プースター(第1段)	МАТ	Middle Altitude Test (中高空試験)	SB	Strap on Booster
HAT	High Altitude Test (高空試験)	NF	ノーズフェアリング	SIM	シミュレーション
HMX	High Melting Explosive (推進薬の一種)	PL	ペイロード	TVC	Thrust Vector Control
KM-A	Kick Moter - (記号)	SA	衛星		(推力方向制御)
M - 3B	ミュー ー(第3段)プースター	SAD	Safe and Arm Device (点火安全装置)		



(参考1)

宇宙開発計画の見直しに関する第一部会の 審議の進め方について

昭和57年6月22日 宇宙開発委員会第一部会 決 定

「宇宙開発計画の見直しに関する審議について」(昭和57年6月16日宇宙開発委員会決定)に基づき、本部会において行う調査審議は、以下に定めるところによるものとする。

#### 1. 審議事項

昭和58年度における宇宙開発関係経費の見積り方針及び宇宙開発計画について調査審議を行うものとする。

#### 2. 審議日程

1.の審議結果は、昭和58年3月中旬までに取りまとめることを目途とする。ただし、昭和58年度における宇宙開発関係経費の見積り方針に反映させるべき事項については、昭和57年7月末までに取りまとめることを目途とする。

#### 3. 審議方法

調査審議に当たっては、財政事情、宇宙の利用に関する長期的見通し、研究及 び開発の進捗状況、各省庁の要望等を踏まえ、次のような観点から宇宙開発に関 する施策について調査審議するものとする。

- ① 必要性,緊急性
- ② 実施の技術的可能性
- ③ 宇宙開発政策大綱に示された諸方針との整合性
- ④ 宇宙開発に関連する技術の系統的育成及び国産化

⑤ 射場の打上げ能力,必要な地上施設の整備等関連する他のプログラムとの関連

#### 4. 分 科 会

昭和58年度における宇宙開発関係経費の見積り方針に反映させるべき事項については、衛星系分科会及び輸送系分科会において、次に定める所掌事項により調査審議を行うものとする。

分科会の名称	所 掌 事 項
衛星系分科会	人工衛星,人工衛星サプシステム,人工衛
,	星に関する試験施設,追跡管制等の地上施
·	設,ソフトウェア等に関すること。
輸送系分科会	ロケットなど宇宙輸送系,宇宙輸送系サブ
	システム,宇宙輸送系に関する試験施設,
	射場等地上施設,ソフトウエア等に関する
	<b>د</b> ځ.

#### 5. 資料提出等

本部会の調査審議に当たっては,必要に応じ,関係行政機関等から資料の提出, 説明等を求めるものとする。

## 第一部会輸送系分科会構成員

					· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
分科会長	武	田		峻	科学技術庁航空宇宙技術研究所長
専門委員	秋	葉	鐐_	二郎	文部省宇宙科学研究所教授
	池	田	研	爾	三菱重工業㈱常務取締役
•	内	田	茂	男	名城大学理工学部教授
	木	村		誠	通商産業省工業技術院機械技術研究所次長
	鈴	木	昭	夫	科学技術庁航空宇宙技術研究所角田支所長
	砂	Ш		惠	東京大学工学部教授
	竹	中	幸	彦	宇宙開発事業団理事
	津	谷	和	男	科学技術庁金属材料技術研究所科学研究官
	戸	Ħ	康	明	日産自動車㈱顧問
	長	胀	秀	夫	科学技術庁航空宇宙技術研究所宇宙研究グループ
					総合研究官
	平	木			宇宙開発事業団理事
	平	田		稔	石川島播磨重工㈱航空宇宙事業本部宇宙開発事業
					部長