

参考資料 6-6
CDH_2022 年 3 月活動報告書_20230314_ver1.0
2023/03/14

CDH_2023 年 3 月活動報告書・3 月予定

発行者：宇宙木材研究室 CDH 班

CDH_2023 年 3 月活動報告書_20230314

設計会議 #31

LS-Eng-CDH-018

Ver. 1.0

宇宙木材研究室

CDH 班

2022/03/14

菊川祐樹 椋本暖 岸広登 高橋駿太 野木翔太郎

1. はじめに

これは 2023 年 3 月 14 日の LignoSat チーム月定例報告会において、CDH 班が 2 月中に行ったこと、3 月中に行うこと、各班員の担当等をまとめたものである。

2. 元々予定していた通り 2 月に行ったもの

2-1 EMVacuum Test

4-2 Thermal Vacuum Test

3. 追加で 2 月に行ったもの

3-1 Battery フル充電 Labview 作成

4. 3 月の予定

4-1 EM 真空、熱真空試験報告

4-2 新規アンテナ基板発注

に沿って報告していく。

2. 元々予定していた 2 月に行ったこと

2-1 EM Vacuum Test

【進捗】

完了

【理由】

京大真空恒温槽試験実施の前段階として京大で実験する

【詳細】

岸、高橋、野木、菊川担当。九工大で衛星組み立て後に行う Thermal Vacuum Test の試験把握、日程などの調整を行う。

2023/3/5~3/7 に実施。試験日は菊川が主導の下、岸、高橋、清水先生、細辻、中村、阿戸、野間、星川、福王、伊藤、山本が試験の記録者として参加、実験を終えた。実験手順書などを清水先生主導のもと訂正し、記録用紙の下実験を進めた。図 1 は実験中の LignoSat の様子である。大気中の試験と真空中での試験の 2 種類を行い、無事記録完了した。詳しい解析は後日行う予定。

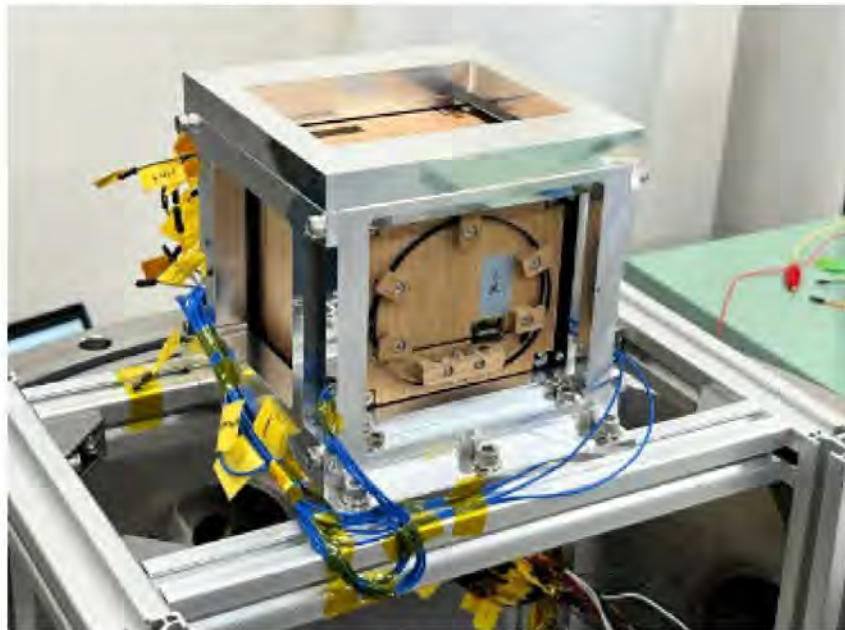


図 1 京大での EM 真空試験の LignoSat の様子

今回 EM 真空試験を行う際に、真空中にする時間があまりもかかるという事態が起こった。 10^{-2} で落ち着く空気の粗挽きの段階で図 2 にあるチェンバーと外部をつなぐコネクタ部分の締めが緩く、空位漏れを起こしていることが発覚した。きつく締めると無事気

圧は低下していった。



図 2 空気漏れが確認できたコネクタ

下図は衛生試験の大まかなブロック図である。

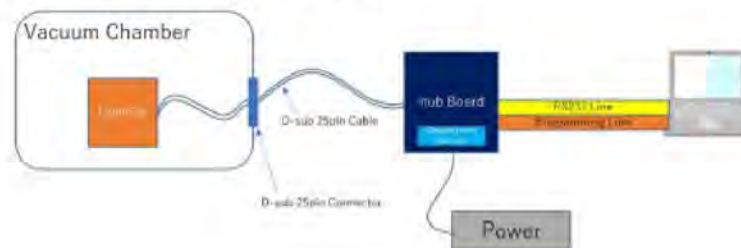


図 3 EM 真空試験の概要

2-2 Thermal Vacuum Test

【概要】

継続中

【詳細】

CDH が計画。2023/03/11~03/16 に試験。すべての班が試験実施に参加。九州工業大学の Pett Chamber をお借りし、低圧かつ-20°C-60°Cまでの温度変化に対し衛星が正常に動作することを確認する。衛星には実際の運用時と同じプログラムを実行させ、地上局との通信で衛星のデータをチェックする（図 4）。60~-15°Cまでを 3 サイクルし、衛星がきちんと動くかを HK データと MISSION データ、RAB データより試験する。真空試験の際と違い、

- ・ RAB のコネクタ変更
- ・ 地磁気データの追加

・ひずみゲージの取得データ追加

などの改良がなされている。衛星の全体出力データは図4になり、これらの16進数データを変換して、グラフ化を試みる。

[illegible]

図4 出力される衛星データ

図5は九州工業大学での真空恒温槽に入る LignoSat の様子で熱電対を図6のように衛星に張り付け、

- ・ 各面の内部 $\pm x \pm y \pm z$
- ・ BatteryBOX 外部
- ・ BPB
- ・ MISSION 基板

の三か所に張り付けている。これらの熱電対で測った温度が九州工業大の PC で図 7 のように出力される。



図 5 九工大のチェンバーに入る LignoSat の様子



図 6 木造パネルに張り付けられた様子（左）と熱電対（右）



図7 出力される熱電対データ (60℃時)

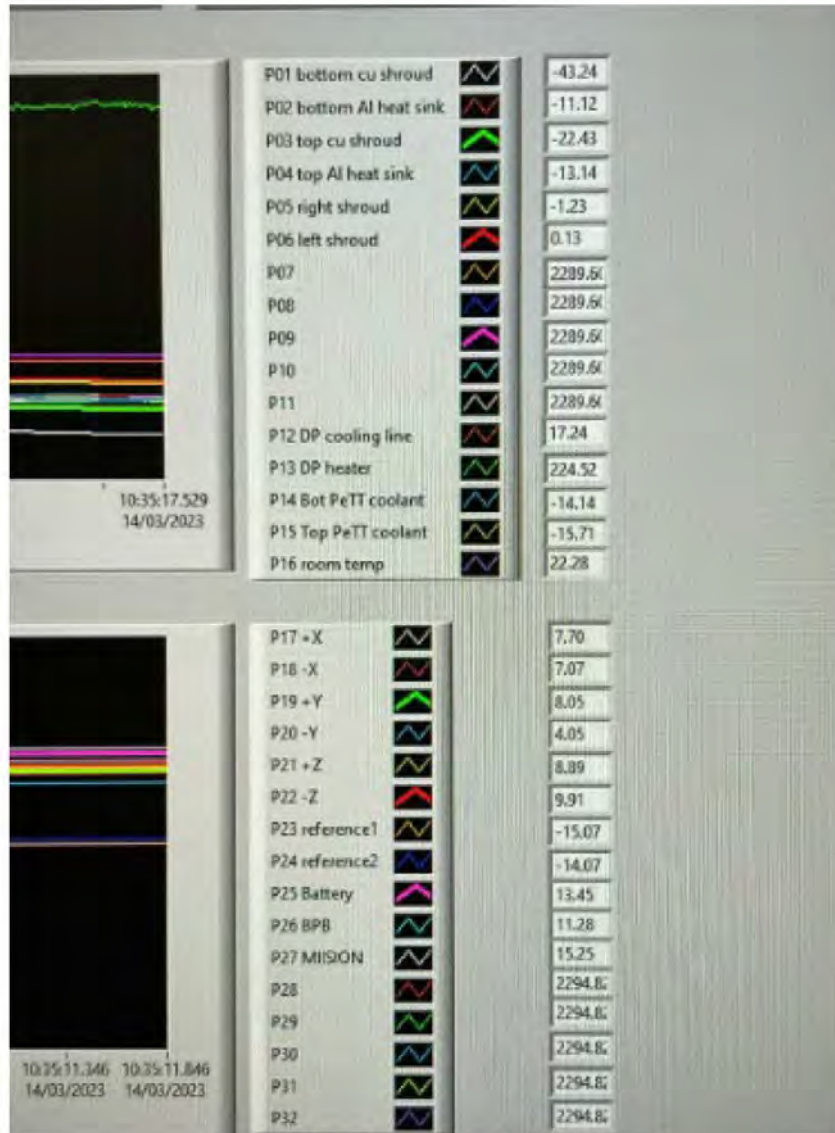


図 8 出力される熱電対データ（-15℃時）

また九州工業大学の真空恒温槽に接続するための延長ケーブルが市販のものでは電圧降下が大きすぎて使えないという問題が発生したので、図 9 に示すような延長ケーブルを菊川が自作した。九州工業大で問題なく動作することを確認している。

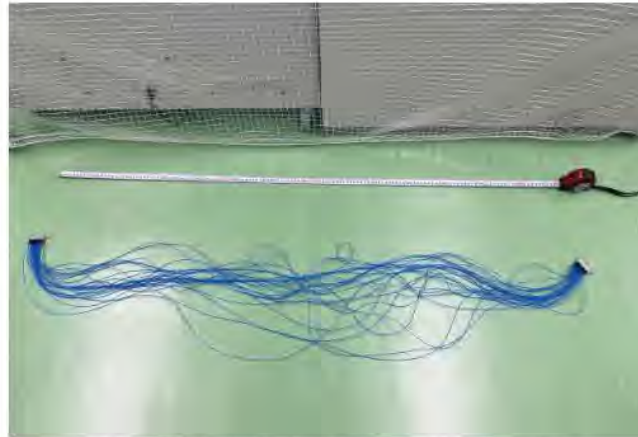


図 8 自作した Dsub25PIN1.5m 延長ケーブル

3、適宜追加で行ったこと

3-1 Battery フル充電 Labview 作成

【概要】

Battery を自動でフル充電する機構の設置

【詳細】

菊川が担当。EPS の福王と協力し、バッテリーを BatteryBOX に入った状態でフル充電するプログラムを作成した。

土井先生より衛生試験の前に Battery をフル充電した方がよいという指摘があったため、実施を決定。3/4 日の深夜と 3/11 日の深夜に Battery のフル充電を実施、両者とも 4.57V 付近まで充電完了し、各種試験に臨んだ。

15800.95	4.57742	0.9983	4381.691	27.41766	2023/3/4	5:49:18
15801.95	4.576764	0.9984	4382.408	27.39286	2023/3/4	5:49:19
15802.95	4.576435	0.9983	4382.246	27.37534	2023/3/4	5:49:20
15803.95	4.576435	0.9983	4382.524	27.38351	2023/3/4	5:49:21
15804.95	4.576764	0.9983	4382.802	27.39371	2023/3/4	5:49:22
15805.95	4.576435	0.9983	4383.079	27.37083	2023/3/4	5:49:23
15806.95	4.576764	0.9984	4383.795	27.33917	2023/3/4	5:49:24
15807.96	4.576107	0.9983	4383.634	27.3025	2023/3/4	5:49:25
15808.96	4.576764	0.9983	4383.911	27.33545	2023/3/4	5:49:26
15809.96	4.576764	0.9983	4384.189	27.31451	2023/3/4	5:49:27
15810.96	4.576764	0.9983	4384.466	27.33487	2023/3/4	5:49:28
15811.96	4.575779	0.9983	4384.744	27.30973	2023/3/4	5:49:29

図 9 バッテリーの充電ログの様子

4. 3 月の予定

4-1 Vacuum Test Thermal Vacuum Test 報告書作成

【概要】

各試験で得られた HK データや熱電対データのまとめ、報告

【詳細】

RAB や MISSION 基板からの出力は MISSION 班に、バッテリーの電圧電流温度は EPS 班に解析を頼む予定。熱電対による温度測定データの解析は、現状担当者不明の為 CDH が執り行う。

4-2 新規アンテナ基板発注手伝い

【概要】

アンテナ基板の修正

【詳細】

菊川が担当。COM の桑原と確認し、12PIN の PIN 配当に問題が確認されたアンテナ基板を修正、相模通信に発注する。

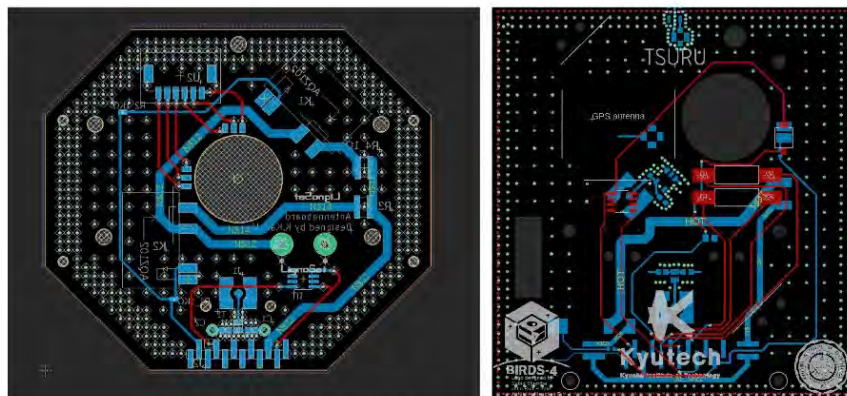


図 10 アンテナ基板 (右 LignoSat 左 BIRDS)

参考資料 7
Arduino 講習会
清田朋和

1 はじめに

今回は CO₂ の計測と SD カードへの記録について学びましょう。

2 CO₂ の計測 (K30 センサーについて)

ポプラ育成実験で非常に重要になるパラメーターが、CO₂ 濃度です。実験では、チャンバー内を約 500 ppm に制御することを目標としています。今回は、CO₂ の測定方法について学びましょう。

実験時、Arduino による CO₂ 計測で使用しているセンサーは「K30」です。このデータシートも配布します。興味のある人はぜひ読んでみましょう。今回の講習では、すでに配線まで完了しているセンサーを使ってもらいますが、実際にはこのデータシートを確認して必要なピンと配線を半田づけする必要があります。データシートには他にも精度や使用可能温度など大切な情報が多く掲載されています。

PCB overview

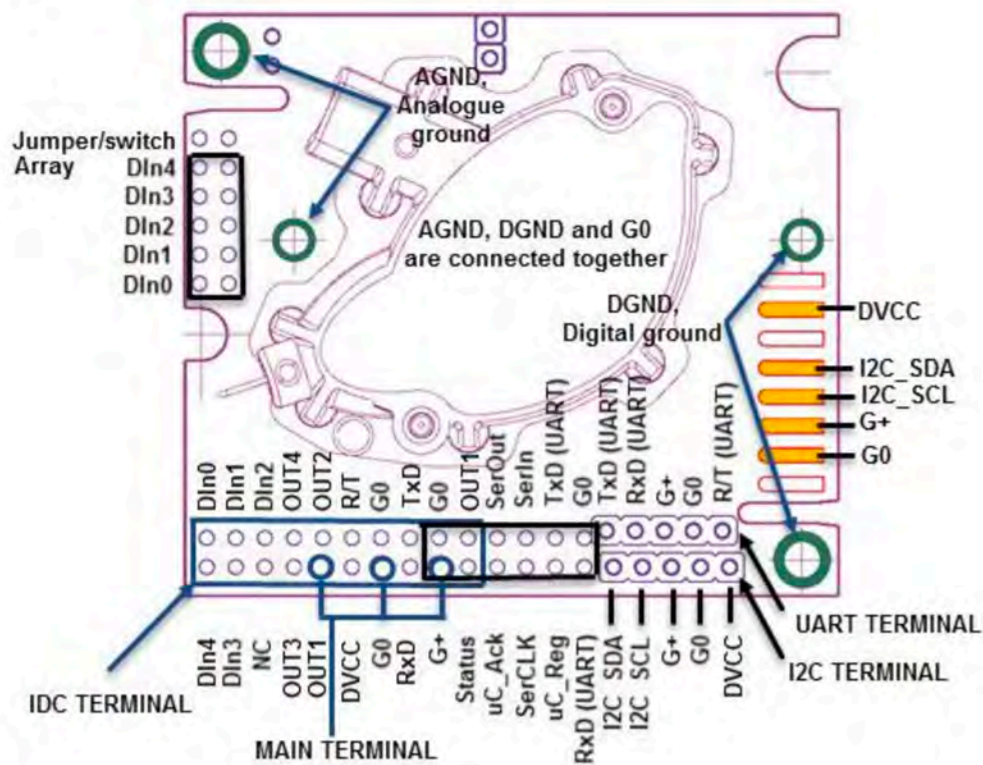


図 1. K30 センサーの PIN 配置 (K30 データシートより)

「アナログ出力」と「UART 通信による出力」を行います。アナログ出力の場合には、「G0、G+、OUT2」UART 通信による出力の場合には、「G0、G+、RxD、TxD」の PIN が使われていることを確認しましょう。

3 CO₂ の計測 (アナログ出力)

まずは、電圧値を利用して、濃度を測定する方法について紹介します。CO₂ 濃度のように連続デ

ータを取得する際によく利用されるのが、「出力の電圧値を、測定したい連続データに対応させる方法」です。電圧値を濃度に応じて変化させて出力し、それをプログラムで濃度値に戻すというやり方です。今回は「OUT2」から電圧値が出力されます。

プログラム作成にあたり、追加でライブラリをダウンロードする必要があります。まずは、以下の URL を開きましょう。自動で ZIP ファイルのダウンロードが始まります。

<http://www.co2meters.com/Documentation/AppNotes/AN126-K3x-sensor-arduino-uart.zip>

次に、Arduino IDE に戻って、「スケッチ」内の「ライブラリをインクルード」、「ZIP 形式のライブラリをインストール」を選択します。あとは、ダウンロードしたところのフォルダーに移動して、先ほどダウンロードした ZIP ファイルを選択すれば OK です。

プログラムは、「`sketch_3_1_LCD_RTC_DHT_K30_v1.0.ino`」を用います。プログラムをダウンロードして見てみましょう。プログラムで大事な部分を紹介します。特に K30 センサーに関連する部分を確認しましょう。

```
const int analogPin = A0;  
K30 センサーの電圧値を A0 pin で受け取るために変数を定義しています。
```

```
int ppmV = readPPMV();
```

プログラムの最後で定義した関数「`readPPMV`」を用いて CO2 濃度を取得します。関数の詳細は実際に読んでみましょう。（`analogRead` が使われていますね。）

それでは、アナログ出力の場合の配線を組んでみましょう。長い配線がついている K30 センサーを用います。これを見本のように取り付けましょう。（赤、黒の配線は今まで通り「5V」、「GND」に繋ぎ、青い配線を「A0」に繋がします。）これで、配線の準備は完了です。

最後に、プログラムをコンパイルして、書き込みましょう。すでに LCD の設定もされているプログラムですので、確かに CO2 濃度が時刻の横に出力されている様子が分かります。

4 CO2の計測（UART通信による出力）

K30 では、電圧値を読み取って CO2 濃度を記録するアナログ出力の他に、UART 通信を用いて濃度を出力する方法があります。これについても解説します。実験装置では UART 通信による出力を行なっています。

以前「SDA」や「SCL」pin が出てきたときに、「I2C 通信」という言葉を出しました。これはシリアル通信の一種ですが、UART 通信もシリアル通信の一種です。（詳しくは「非同期型シリアル通信」と呼ばれます。I2C 通信は「同期型シリアル通信」に分類されます。）

UART 通信では、「Rx」と「Tx」という信号ラインが使われます。それぞれデータ受信用、データ送信用のラインになっています。K30 側にも Arduino 側にも受信要信号ライン、送信用信号ラインが存在しています。そのため、実際に配線するときは、「Rx」と「Tx」、「Tx」と「Rx」を接続するようにしましょう。

それではプログラムのチェックです。「`sketch_3_2_LCD_RTC_DHT_K30_v1.0.ino`」をダウンロードして下さい。先ほどと同様に、K30 に関連する部分を中心に確認してみてください。重要な部分は以下です。

```
kSeries K_30(8,9);
```

これは `kseries.h` に含まれている関数の 1 つです。これで Arduino の 8 番 pin を Rx、9 番 pin を Tx とします。つまり、8 番 pin をセンサーの Tx、9 番 pin をセンサーの Rx と繋がれば OK です。

```
int ppmV = K_30.getCO2('p');
```

これも kseries.h に含まれている関数の 1 つです。これで K30 センサーから、ppm を単位として CO2 濃度を取得します。配線はプログラムと比べながら自分で組んでみましょう。最後にコンパイルと書き込みをして正しく動作していることを確認すれば完了です。

5 SDカードへの記録

それでは最後に今まで準備してきた温湿度、時刻、CO2 濃度を SD カードに記録しましょう。育成実験では、SD カードにデータを記録し、実験終了後にそのデータを PC に移しています。SD カード用の配線は写真のようになります。

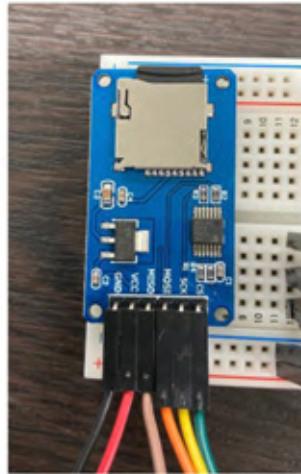


図 2. SD カードモジュールの pin 配置

今までと配線の名前が違いますが、これは「SPI 通信」という方式の際に必要なものです。（I2C 通信と同様に同期型シリアル通信の 1 つです。）それぞれ Arduino の何番 pin と接続するかが決まっていますので、ルールに従って配線をすれば大丈夫です。（SPI 通信の詳細な内容を知りたい人は調べましょう。）

SD カードに記録する際には、今までインクルードしてきたモジュールで十分です。プログラムは、「sketch_Record_SDcard_Time_Temp_CO2_v2.2.ino」（K30 アナログ出力用）または「sketch_Record_SDcard_Time_Temp_CO2_v3.2.ino」（K30 UART 通信用）を用いましょう。プログラムの大事なポイントを整理します。

```
#include <SD.h>
```

最初に SD カードを記録ためのヘッダーファイルをインクルードしています。

さらに、setup で SD カードが入っているかどうかで LCD の出力を変えています。これで SD カードが正しく挿入されているか、SD カード関連の配線が正しく組まれているかが確認できます。（講習の初回で扱った、if 文ですね。）

```
File dataFile=SD.open("datalog.txt",FILE_WRITE);  
dataFile.print("");
```

SD カードへの書き込みはこの命令を用います。Serial.print と同じ要領です。分かりやすいですね。

実際にコンパイル、書き込みをしましょう。そして microSD に正しくデータが記録されていることを確認しましょう。

ここまでの計測関連の事項は一通り学び終わりました。これまでの事項を全てまとめたプログラ

ムは :

「sketch_Record_SDcard_Time_Temp_CO2_v2.2.ino」 (K30 アナログ出力用)

「sketch_Record_SDcard_Time_Temp_CO2_v3.2.ino」 (K30 UART 通信用)

です。先ほど SD カードの章で用いたものです。自分でいろいろな工夫を加えたり、さらに分かりやすいプログラムを目指したりと、色々遊べると思います。

K30 センサーのライブラリに関する参考 URL :

<http://www.co2meters.com/Documentation/AppNotes/AN126-K3x-sensor-arduino-uart.pdf>

<http://www.co2meters.com/Documentation/AppNotes/AN102-K30-Sensor-Arduino-I2C.pdf>

参考資料 8-1
第1回宇宙木材利用シンポジウムプログラム
2023年3月22日

第1回宇宙木材利用シンポジウムは、世界で初めて宇宙での木材利用と樹木の育成に焦点を当てたシンポジウムです。皆さんの参加をお待ちしています。

10:00-10:05 開会の辞 土井隆雄（京都大学）

10:05-12:00 第1部 宇宙における木材の利用 司会：村田功二（京都大学）

A. 木造人工衛星の開発

曾束元喜（京都大学）：超小型木造人工衛星 LignoSat の概要

岸広登（京都大学）：超小型木造人工衛星 LignoSat の衛星全体システム

桑原和暉（京都大学）：超小型木造人工衛星 LignoSat の通信システム

池田紘輝（京都大学）：超小型木造人工衛星 LignoSat の電力システム

伊藤駿治（京都大学）：超小型木造人工衛星 LignoSat のミッション系開発の現状と展望

細辻一（京都大学）：超小型木造人工衛星 LignoSat の構造

B. 木材の宇宙曝露試験（ExBAS）実験速報

村田功二（京都大学）：木材の宇宙曝露試験(ExBAS)の目的と現状

山敷庸亮（京都大学）：宇宙放射線と木造人工衛星－木材の特性を考えて

中村栄三（岡山大学）：惑星物質総合解析システム(CASTEM)の応用：リュウグウから木材へ

12:00-13:30 昼食休憩

13:30-15:00 第2部 宇宙における樹木の育成 司会：池田武文（京都府立大学）

A. 低圧下における樹木の育成

池田武文（京都府立大学）：火星での樹木育成について

清田朋和・中村拓海（京都大学）：低圧下樹木育成実験装置について

遠藤早緒里（京都大学）・大森香蓮（同志社大学）：ポプラ育成実験について

B. 微小重力下における樹木の育成

馬場啓一（京都大学）：疑似微小重力下における樹木の成長と形態形成－1D クリノスタットを用いて

海野大和（住友林業）：疑似微小重力下における樹木の成長と形態形成－3D クリノスタットでの挑戦

15:00-15:30 休憩

15:30-17:30 第3部 宇宙木材利用の展望 司会：苅谷健司（住友林業）

A. 極限環境における木材利用

中嶋一郎（住友林業）：森と木の価値を最大限に活かす研究開発－社会の脱炭素化への貢献

秋元茂（ミサワホーム）：南極での移動ユニットの実証実験について

宮藤久士（京都府立大学）・山田竜彦（国立研究開発法人森林研究・整備機構）：バイオベース CFRPと真空対応型ケミカルリサイクル技術の開発

B. 宇宙木材産業の展望：パネルディスカッション 司会：仲村匡司（京都大学）

宮藤久士、中嶋一郎、秋元茂、山敷庸亮

17:30-17:35 閉会の辞：根本孝明（住友林業）

参加希望者は、次のメールアドレスに「宇宙木材利用シンポジウム参加希望」と書いてお送りください：

spacewood@mail2.adm.kyoto-u.ac.jp

参考資料 8-2
第1回宇宙木材利用シンポジウム講演
曾東元喜

第1回宇宙木材利用シンポジウム
超小型木造人工衛星LignoSatの概要
2023/03/22
京都大学大学院 工学研究科 航空宇宙工学専攻 M2
曾東元喜
LignoStella
project

1. 開発体制 LignoStella project

代表機関: 京都大学大学院 総合生存学館
SIC有人宇宙学研究中心 宇宙木材研究室

京都大学は今回が初の人工衛星開発 → 人材育成・衛星開発技術力強化
九州工業大学は風船2・4号、BIRDS-1・2・3・4など多数の衛星開発・打ち上げ・運用実績あり

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 3

2. 本プロジェクトの意義 LignoStella project

宇宙空間における人類の持続可能社会の創造
植物の宇宙利用・宇宙環境耐性に関する研究

- ✓ 木材資材の長期宇宙利用可能性
 - ・長期真空暴露実験
 - ・クリープ試験

社会基盤材料としての木材

- ・木材加工法の技術的価値
- ・カーボンニュートラル社会実現への貢献 (林野庁HPより) etc.

長期的な持続可能社会の形成を目指す上で、木材は有用である

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 5

3. ミッション詳細 LignoStella project

1. 木造構体内部(木板内側)のひずみの経時的測定
2. 木造構体内部における多点温度計測
3. 木造構体内部における地磁気測定
4. 衛星内部のコンピュータに生じるSEUのカウンタ
5. 単一周波数帯(UHF帯)によるアマチュア無線通信サービス

宇宙における木材の物性変化を
経時的かつin situで捉える

達成目標

ミニマムサクセス	フルサクセス	エクストラサクセス
ISS放出後、地上でHKデータ(CW)受信	CW・パケット信号を6か月間受信し、各ミッションデータ獲得 アマチュア無線家との交信成功	フルサクセス内容が6か月間以上継続的に成功

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 7

目次 LignoStella project

1. 開発体制
2. 本プロジェクトの意義
3. ミッション詳細
4. 仕様
5. 地上局システム

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 2

1. 開発体制 LignoStella project

衛星バスシステム

- ✓ 構体系 (Structure)
- ✓ コマンド・データ処理系 (Command & Data Handling: CDH)
- ✓ 電源系 (Electrical Power Subsystem: EPS)
- ✓ 通信系 (Communication)

開発学生チーム

✓ ミッション系 (Mission) 計5つの京大学生チームにより、設計開発を担当

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 4

2. 本プロジェクトの意義 LignoStella project

超小型(1U)木造人工衛星「LignoSat」

木材を宇宙で利用できることの技術実証が目的

構体系バスシステムをほぼ全面的に木造化
概念設計に基づき、実現可能性を検討

- ✓ 木造構体初号機の製作
- ✓ FEM解析による固有振動数解析

宇宙機構造部材としての木材の信頼性実証

宇宙材料としての木材利用法の提唱
木材産業の新たな活躍の場の創出

宇宙開発を通じたカーボンニュートラル実現へ

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 6

4. 仕様 LignoStella project

2023/03/22 Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ. 8

ハードウェア設計

木造構体

- ✓「留形隠し蟻組接ぎ」: ネジや接着剤を使わず十分な剛性を確保
- ✓構体各所に貫通孔を設け、衛星表面実装部品と内部電子基板との電氣的インターフェースを確保



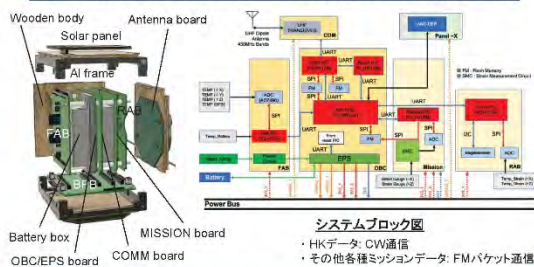
2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

9

ソフトウェア設計

BIRDSプラットフォーム(九州工業大学)を利用し、信頼性を向上

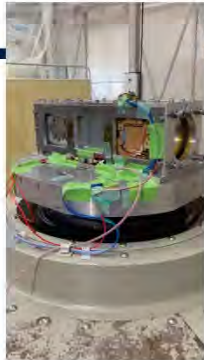


2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

11

振動試験 @九州工業大学



2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

13

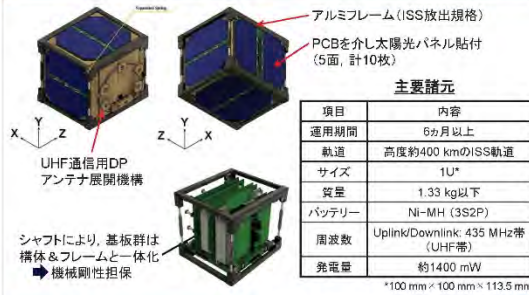
ご静聴ありがとうございました

2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

15

ハードウェア設計



2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

10

ISSからの衛星放出



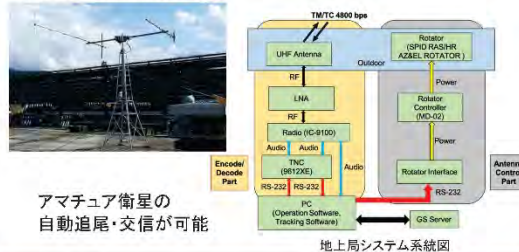
2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

12

5. 地上局システム

UHF/VHF帯用アマチュア無線通信用@京都大学 (北緯35.03度, 東経135.79度)



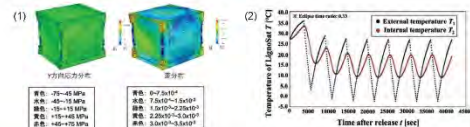
2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

14

各種解析例

- (1) 構造解析(FEM)
 - 木造構体の応力・変形分布調査
 - アルミフレームに集中し、木造構体への影響は小さい
- (2) 熱解析
 - 熱平衡方程式により、宇宙空間での衛星表面と内部温度変化を解析
 - 温度変化は軌道投入後すぐに安定し、搭載機器の使用温度の定格範囲内に収まる
- (3) その他各種解析
 - 電力・通信解析などにより、信頼なく運用可能であることを示した(詳細略)
 - 軌道上寿命解析など、今後さらに検討予定



2023/03/22

Motoki SOTSUKA / Kyoto Univ.

16

参考資料 8-3
第1回宇宙木材利用シンポジウム講演
細辻一

LignoStella
project

第1回宇宙木材利用シンポジウム
超小型木造人工衛星
LignoSatの構造

京都大学
木造人工衛星開発学生チーム STRUC班
細辻一 遠藤早緒里 木村拓人 中村拓海



2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 1



組み立ての様子

2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 3

LignoStella
project

構造紹介
EM(Engineering Model)

- 木造構体
- アルミフレーム
- 内部構造

2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 4

LignoStella
project

木造構体

6枚の木板から成る木箱状構造
伝統技法
「留め型隠し蟻組接ぎ」



2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 5

LignoStella
project

アルミフレーム

放出用レールを兼ねた
アルミニウム製フレーム



X
Z
放出方向
Y
小型衛星放出機構(J-SSOD)

2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 6

LignoStella
project

内部構造

各基板は二方向のシャフト
を用いて木造構体、アルミ
フレームと固定される



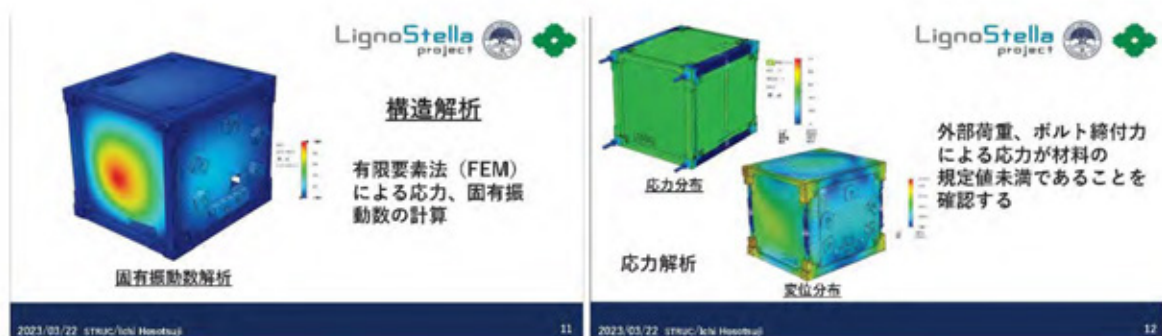
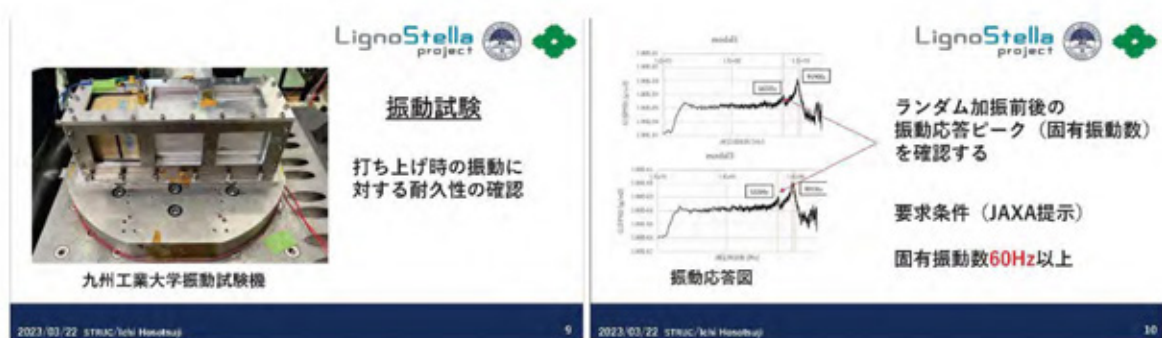
2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 7

LignoStella
project

構造強度評価

- 振動試験
- 構造解析

2023/03/22 STRUC/Ichi Hosotsuji 8



参考資料 8-4

第1回宇宙木材利用シンポジウム講演 池田武文



宇宙木材利用シンポジウム @京都大学
2023/03/22

第2部 宇宙における樹木の育成



宇宙における植物研究の現状

- 国際宇宙ステーション ISS等 宇宙船内での植物生理
作物栽培
- 環境として 重力;宇宙船内の微小重力
火星は約1/3G(月は約1/6G)
気圧:火星は約6/1000気圧(月は極高真空)
- 月面農業 → 宇宙農場



ISS および「きぼう」日本実験棟で実施された植物 生理研究

- 宇宙環境を利用した植物の重力応答反応機構および姿勢制御機構解明
大阪府立大学 上田純一
- 植物の重力場依存性成長制御を担うオーキシン排出キャリア動態の解析
東北大学 高橋秀幸
- 植物における回転運動の重力応答依存性の検証
東北大学 高橋秀幸
- 重力による茎の形態変化における表皮微小管と微小管結合タンパク質の役割
大阪市立大学 曾我康一
- 植物の抗重力反応機構-シグナル変換-伝達から応答まで
大阪市立大学 保藤隆幸
- 微小重力下における根の水分屈性とオーキシン制御遺伝子の発現
東北大学 高橋秀幸



- 重力によるイネ芽生え細胞壁のフェルラ酸形成の制御機構
大阪市立大学 若林和幸
- 微小重力環境における高等植物の生活環
富山大学 神坂盛一郎
- 微小重力環境下におけるシロイロナズナの支持組織形成に関わる遺伝子群の逆遺伝学的解析
東北大学 西谷和彦
- 植物の抗重力反応における微小管-原形質膜-細胞壁連絡の役割
大阪市立大学 保藤隆幸
- 植物細胞の重力受容の形成とその分子機構の研究
金沢工業大学 辰日に史
- 宇宙におけるコケ植物の環境応答と宇宙利用(スペース・モス)
北海道大学 藤田知道



宇宙木材利用シンポジウム @京都大学
2023/03/22
第2部 宇宙における樹木の育成

A. 低圧下における樹木の育成

池田武文(京都府立大学):火星での樹木育成について
清田朋和・中村拓海(京都大学):低圧下樹木育成実験装置について
遠藤早緒里(京都大学)・大森香蓮(同志社大学):ポプラ育成実験について

B. 微小重力下における樹木の育成

馬場啓一(京都大学):
疑似微小重力下における樹木の成長と形態形成-1Dクリノスタットを用いて
海野大和(住友林業):
疑似微小重力下における樹木の成長と形態形成-3Dクリノスタットを用いて



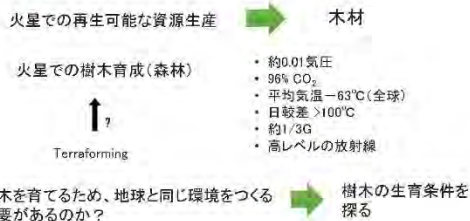
宇宙木材利用シンポジウム @京都大学
2023/03/22
第2部 宇宙における樹木の育成

火星での樹木育成について

京都府立大学 池田 武文



火星での樹木育成研究の背景



JAXA 月面農場ワーキング グループ検討報告書 2019

https://jaxa.repo.nii.ac.jp/?action=pages_view_main&active_action=repository_view_main_item_detail&item_id=2797&item_no=1&page_id=1326&page_id=21



植物工場のノウハウを発展させる

- 1) 環境制御: 光、水、大気等の制御、栽培植物に適した環境
現地調達、地球からの持ち込み最小化
電力: 太陽光
光: LED
太陽光(可視光、赤色光を透過できる新素材、
紫外線や隕石からの防御)
大気: 空気圧、分圧の調節
温度調節

2) 無人化技術: 栽培環境の維持、播種や収穫に至るまでの植物モニタリング、無人化・ロボット制御技術等

3) リサイクル: 土壌改良、限られた資源の再利用(リサイクル)、非可食部や排泄物などのリサイクル

4) 全体システム: システム全体の検討



宇宙農業の現状

- 宇宙船内のスペース 制約
比較的小さな栽培装置を用いた植物生理学的研究が主流
- 有人宇宙活動を長期的・持続的にする技術の1つとして食料生産技術
環境制御・自動化・リサイクルがキー 産産地直
- 実験施設
閉鎖系生命維持システム(Closed Ecological Life Support System, CELSS)
生命維持システムに生物を利用する大規模な生物再生型生命維持システム
(Bioregenerative Life Support System, BLSS)
トマト、ジャガイモ、コムギ、ダイズ、ピーナツ、レタス、キャベツ、サツマイモ、イネ、
カリフラワー、ラディッシュなど



NASA の過去の閉鎖系試験設備1)
A) Ames Research Center Closed Chamber System B) Purdue University Minirooms
C) Johnson Space Center Variable Pressure Growth Chamber
D) Kennedy Space Center Biomass Production Chamber



Bioregenerative Life Support Systems Test Complex (BIO-Plex) 10)
NASA ジョンソン宇宙センターに建設の4人が1年間滞在できる大型有人設備として建設された。
A) View of exterior B) View of interior C) View of interior

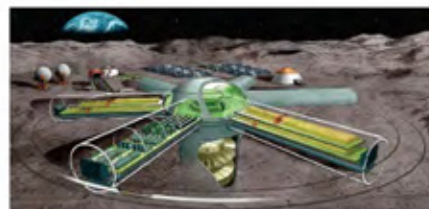


NASA 植物栽培装置 Advanced Plant Habitat (APH) 『きぼう』内に設置
A) APH 内で生育するコムギ, B) APH から取り出したScience Carrier とコムギ
C) APH からコムギが生産したScience Carrier を取り出す金井宣茂飛行士 提供
NASA



環境科学技術研究所(ESRI)内の閉鎖系生命系実験施設(CELSS)の外観および内部

月面農場2



月面農場全体イメージ(100人規模)
モジュールを組み合わせる



おわりに

・モジュールを基本

人の活動モジュール内は1気圧

植物育成モジュール内は低圧

→ 外気圧との差をできるだけ小さく
構造負荷を小さく、リークを最小に

どの程度の低圧下で生育可能かを知る

・テラフォーミング

森林形成・林業 → 生態系の構築



火星での樹木育成研究の背景

火星での再生可能な資源生産



木材

火星での樹木育成(森林)

- ・約0.01気圧
- ・96% CO_2
- ・平均気温 -63°C (全球)
- ・日較差 $>100^\circ\text{C}$
- ・約1/3G
- ・高レベルの放射線



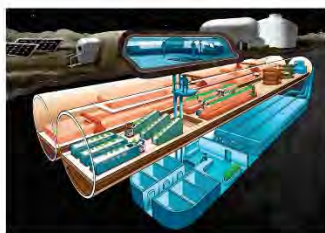
Terraforming

樹木を育てるため、地球と同じ環境をつくる
必要があるのか？



樹木の生育条件を
探る

月面農場1



月面農場全体イメージ(6人規模)

環境要因の受容と植物の反応

根における重力の感知

- ・アミロプラスト(デンプン粒を含む色素体)が重力方向へ移動、根冠のオーキシシン排出輸送体も重力方向に移動
- ・下側でオーキシシン濃度が高くなり、下側の伸長が抑制され、下方に屈曲

植物の環境への応答



図3 植物における刺激の受容から反応まで

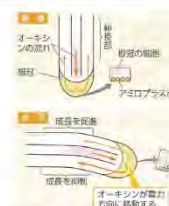


図17 根の重力屈性のしくみ

生物 水谷 明子氏より

低圧下での作物栽培 (石神・後藤 植物環境工学, 2008)

シロイヌナズナ : 全圧12kPa (O_2 10kPa, CO_2 約0.05kPa, 水蒸気分圧 約2kPa) 下で花芽形成、開花
ホウレンソウ : 全圧25kPa (O_2 21kPa, CO_2 0.040kPa) 下で1気圧と同等の成長
ダイズ : 全圧32kPa (O_2 27kPa) 下で子実生長
レタス : 全圧70kPa (O_2 21kPa, CO_2 0.07kPa) 下で発芽から正常に栽培

参考資料 8-5

第1回宇宙木材利用シンポジウム講演

遠藤早織里・大森香蓮



LignoStella
project

宇宙木材利用シンポジウム @京都大学
2023/03/22
第2部 宇宙における樹木の育成



ポプラ育成実験について

京都大学 農学部
遠藤 早織里
同志社大学 理工学部
大森 香蓮

1. 低圧下での植物（作物）育成に関する研究のレビュー
2. ポプラさし木苗を用いた育成実験
 - 2-1. 材料と方法
 - 2-2. 実験のフロー
 - 2-3. 結果
 - 2-4. 今後の展開

1. 低圧下での植物（作物）育成に関する研究のレビュー

1. Daunicht, J.J. and Brinkjans, H.J. (1992) Gas exchange and growth of plants under reduced air pressure (減圧大気圧下における植物のガス交換と成長). Adv. Space Res. 12: 107-114

→ トマトを1000hPaと400hPaで比較
400hPaで全乾重が若干減少、苗高3割減少
根乾重1割増加



2. Goto, E. ほか. (1995) Effect of reduced total air pressure on spinach growth (減圧がホウレンソウの成長に及ぼす影響). J. Agri. Meteorol. 51: 139-143
- 処理後5日目まで低圧ほど成長速度は大きい。10日間の成長速度は差なし。
(低圧下でCO₂ガス拡散係数が大きくなり一時的に光合成が促進)
LMA (葉乾重/葉面積)とT/R (top/root)は1/2気圧以下で大きい。
低い気圧下でCO₂施肥は有効

1. 低圧下での植物（作物）育成に関する研究のレビュー

3. Goto, E. ほか. (1996) Measurement of net photosynthetic and transpiration of spinach and maize plant under hypobaric condition (低圧下におけるホウレンソウおよびトウモロコシの純光合成速度と蒸散速度の測定). J. Agri. Meteorol. 51: 117-123

10, 40, 70, 100 hPaで栽培
→ 低圧下で光合成速度は高い。トウモロコシで著しい。
低圧下でCO₂ガス拡散係数が大きく、葉面境界層抵抗と気孔抵抗が小さい

4. Tang, Y. ほか. (2010) Effects of long-term low atmospheric pressure on gas exchange and growth of lettuce (長期間低気圧がレタスのガス交換と成長に及ぼす影響). Adv. Space Res. 46: 751-760
- CELSS (controlled ecological life support system) 人間の長期的な居住を可能とする人工生態系における高等植物の栽培技術開発。
全圧40kPa, O₂分圧0.2kPaで35日間栽培。
種子の発芽、ガス交換、成長に影響なし。
葉面積と根の成長促進。根バイオマスに差なし



1. 低圧下での植物（作物）育成に関する研究のレビュー

5. He, C. ほか. (2013) Hypobaric and hypoxia affects photochemical production, gas exchange, and growth of lettuce (低圧と低酸素はレタスの植物化学物質生産とガス交換、成長に影響する). Photosynthetica 51: 465-473

低酸素 (6kPa pO₂ ≈ 常圧の29%)、低圧 (25kPa ≈ 常圧の25%) で育てた作物から
宇宙船クルーは抗酸化物質を摂取できるか？
→ 10日間の育成期間のうち後の3日間を低酸素、低圧下で
苗はバイオマスを減少させずに抗酸化活性が高まり、
アントシアニン、総フェノール、カロテノイドの合成が促進

1. 低圧下での植物（作物）育成に関する研究のレビュー

6. Tang, Y. ほか. (2015) The morphology, physiology and nutritional quality of lettuce grown under hypobaric and hypoxia (低圧と低酸素下で育てたレタスの形態学と生理学、栄養価). Acta Astronautica 112: 29-36

・常圧で低酸素 (6kPaまたは2kPa) は成長阻害、ミトコンドリアと葉緑体の構造破壊
低圧 (30kPa) ではバイオマスに差なし、葉面積、根/葉比は増加。
低酸素下でミトコンドリアと葉緑体の構造を保護。
低圧 (30kPa)、低酸素がレタスの成長を増加させないが、
ストレス耐性と栄養価を向上

1. 低圧下での植物（作物）育成に関する研究のレビュー

先行研究のまとめ

- 1-6; 成長に関する研究
植物種によって反応は多様
低圧下で成長促進 → CO₂ガスが拡散しやすくなった
成長促進は一時的で、成長変化なし
共通して見られる反応は根量の増加
- 5, 6; 成長以外の特性
抗酸化物質 → 人の健康維持
植物のストレス耐性、栄養価の向上

2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

低圧下で樹木は育つのか？



2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-1. 材料と方法



材料：ギンドロ (*Populus alba*)
挿し木苗

方法：
・温度：23~25℃
・湿度：50 (±5) %
・CO₂濃度：500 (±50) ppm
・0.75, 0.50, 0.30, 0.20, 0.10気圧
・PPFD: 100 μmol・m⁻²・s⁻¹
・水耕栽培 (ハイポネックス溶液)

2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-2. 実験のフロー



2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-2. 実験のフロー

・光合成活性
クロロフィル蛍光の最大量子収率
 $F_v/F_m = (F_m - F_0)/F_m$
健康な葉では0.8~0.83
(電子伝達系の光化学系IIが適切に光エネルギーの80~83%を光を吸収に利用)
種々のストレスを受けるとこの値が低下



2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-2. 実験のフロー



2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

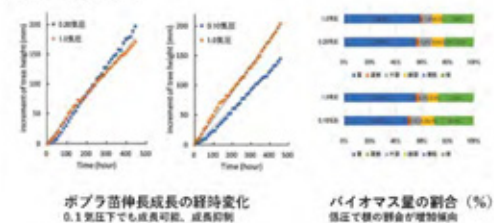
2-2. 実験のフロー



・地上部、地下部、葉に解体・乾燥重の測定
→ T/R (地上部乾重/地下部乾重)
・LMA (葉乾重/葉面積)
① 水不足の状態でT/Rは小さく、LMAは大きくなる
・顕微鏡切片の作成と組織観察

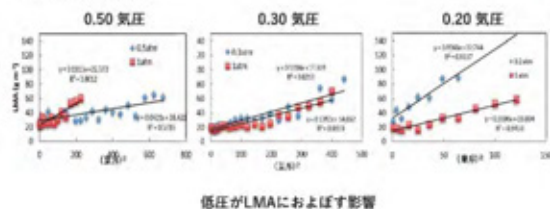
2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-3. 実験結果



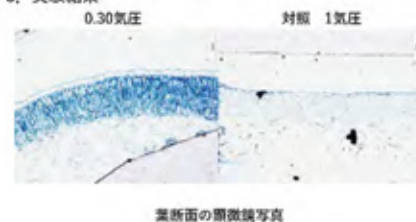
2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-3. 実験結果



2. ポプラさし木苗を用いた育成実験

2-3. 実験結果



参考資料 8-6
第1回宇宙木材利用シンポジウム講演
中嶋一郎

森と木の価値を最大限に活かす研究開発
—社会の脱炭素化への貢献—



2023年3月22日
住友林業株式会社 広報研究部
東京・西葛西 1742 一話

森と木の価値を最大限に活かす研究開発
—社会の脱炭素化への貢献—



2023年3月22日
住友林業株式会社 広報研究部
東京・西葛西 1742 一話

はじめに | 会社概要

森林と木材を軸に広がる事業

森林経営から始まり、建設資材の製造・流通、建築、再生可能エネルギー事業へと拡大



はじめに | 研究技術開発構想



研究技術開発構想
W350計画
【環境友好都市】の実現

はじめに | Mission TREEING 2030

Mission TREEING 2030

～地球を、快適な住まいとして受け継いでいくために～

私たちは、地球環境、人々の暮らしや社会、市場や経済活動に価値を提供することで、将来世代を営むあらゆる人々やすべての生き物に、地球が快適な住まいとして受け継がれていくことを目指します。これまでも積み重ねてきた「森」と「木」の価値を活かし、深め、新たな未来の力へと変えています。

地球環境への価値
人々の暮らしへの価値
市場経済への価値

はじめに | Mission TREEING 2030

Mission TREEING 2030で掲げた事業方針

森と木の価値を最大限に活かした脱炭素化とサーキュラーバイオエコノミーの確立 グローバル展開の進化	企業と新たな価値創造への挑戦 成長に向けた事業基盤の改革
--	--

+

2041年を目標にしたW350計画
 森と木の価値を高める研究・技術開発構想

⇒ **研究開発による事業活動の加速化**

WOOD CYCLEで脱炭素実現へ



約28万haの森林

約100万t-CO2/年

約40万t-CO2/年

森林



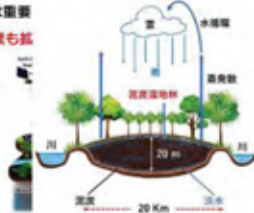
151

IHIとの協業で、宇宙から世界の森林を管理・保全

- ✓ 炭素貯蔵量の多い熱帯泥炭地などの管理は重要
- ✓ 他企業への森林経営コンサルティング事業も拡

泥炭地とは

枯れ動物植物が土壌微生物による分解を遅くし、有機物のかたまりとして堆積した土地のこと。
膨大な量の水を炭素を抱えている。
希少動植物が生息する生態系が広がる。



森林ファンドの設立で保有・管理の面積を拡大し、社会全体のカーボンオフセットに貢献



質の高いCO2クレジットで他企業のカーボンオフセットに貢献

- ✓ CO2クレジットとは、適切な森林管理によるCO2等の吸収量を、クレジットとして国が認定する制度。企業はクレジットを買い取ることで、CO2削減目標の達成に活用できる。
- ✓ 森林における炭素蓄積量や吸収量など自然資本の価値は、過大あるいは過小に評価されていることも多い。
- ✓ 二酸化炭素吸収量を高精度に計測するだけでなく、生物多様性や水循環の保全、地域社会への貢献といった自然資本としての付加価値を加えることで、「質の高いCO2クレジット」を創出し、ビジネス展開を行う



FRP（強化プラスチック）に用いられるガラス繊維を木材繊維に置き換える



- ✓ CO2削減量：29%削減
- ✓ 振動減衰性
- ✓ 軽量化



弊社独自の技術
新開発技術



- ✓ 同じ厚みのコンクリートと同等の遮熱性能
- ✓ 重量は1/7

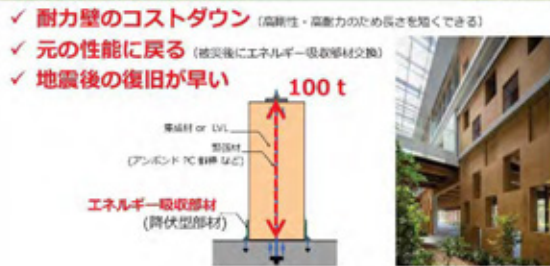


ある用途・階数においては、木造がブレース構造かラーメン構造か等により、接合部の影響でS造よりも炭素排出量が上回る懸念もある。



構造設計と共に【接合部の仕様】がGHG排出量に大きく影響するのでこの開発がポイント。

住友林業と「with TREE」を立ち上げ、木材の調達から建築、コンサルティングまで環境と健康を両立させる建築を提案。



参考資料 9-1 Spaceology Newsletter: 2022 年 10 月号

SIC 有人宇宙学研究センター NewsLetter 2022 年 10 月号 No.10

9 月の活動報告

NanoAvionics 社 宇宙木材研究室を訪問

8 月 31 日、トリアニアに本社を置く NanoAvionics 社が宇宙木材研究室を訪問されました。
NanoAvionics 社は、小型衛星に搭載する機器からソフトウェアまで総合的に開発を行っているほか、衛星ミッション運用や宇宙開発教育など衛星事業に限りなく幅広く提供している企業です。多くの飛行実績があり、NASA や ESA (欧州宇宙機関) でも採用されています。現在、木造人工衛星開発チームでは LignoSat の次号機となる 2U リーズの「LignoSat2」の概念設計に取り組み中であり、新たに姿勢制御用装置「磁気トルカ」を搭載する予定です。磁気トルカは衛星内に磁場を発生させ、地磁気との作用で衛星の向きを制御します。今回の訪問では企業内容や NanoAvionics 社製磁気トルカについて説明いただき、質疑応答を行いました。また、当研究室の土井隆雄先生と衛星開発学生チームの岡戸豪 (工学部 3 年) が、実際に今まで作成したモデルを用いながら木造人工衛星の特徴や開発状況、LignoSat2 の概要を説明しました。木造人工衛星開発チームは次号機 LignoSat2 の概念設計を 2023 年 3 月に完了する予定です。(岡戸豪 記)

LignoSat 紹介 木造人工衛星学生開発チーム EPS 班

○木材と PCB 基板の接着

宇宙用の接着剤として用いられている RTV G-690 が木材の接着に対して十分な接着力を持つことが検証されています。これまでに、接着方法検討試験、高真空暴露試験などを行い、「小型人工衛星開発」において十分な接着力をもつことが明らかになりました。今後は、より詳細なデータ解析や比較検討を行っています。

また、木材と PCB 基板の接着確認も行っています。RTV の塗布量や PCB 基板の固定方法を検討してまいりました。使用内容に基づいて、9 月以降木材構体と太陽光パネル用 PCB 基板の接着を行う予定です。



図 1 センサ後の試験体

図 2 接着練習用の木材と PCB 基板

○バッテリーボックス

LignoSat のバッテリーは市販の充電式電池から構成されています。私たちの車では、バッテリーに使用する電池として性能の高いものを選び、業者へ依頼して頂き、バッテリーを作成しています。

現在、常態化された電池ボックスに取替し、バッテリーが適切に動作するためのセンサやヒータの取り付け、基板との接続などの作業を行っています。



図 3 バッテリーボックス作成の様子

低圧下樹木育成プロジェクト紹介 湿度計測システム

今月は樹木育成実験システムにおける湿度計測システムについて説明しよう。現在、私たちが使っているのは、AOSONG 社製 DHT-22 である (図 1)。このセンサは、低価格であるが温度は -40℃から +80℃まで ±0.5℃の精度 (公称値) で、湿度は 0%から 100%まで ±2%の精度 (公称値) で測定可能である。測定方式は湿度が半導体アナログ方式、温度が熱電偶方式であり、得られた電圧を 8 ビットデータとしてデジタル化している。DHT-22 は、原理的に低圧下でも湿度の計測に使えるはずであるが、低圧下での使用は検証されていない。



図 1 湿度計測センサ DHT22

低圧下で DHT-22 が使えるのかどうか、また、その精度を求めるために校正実験が不可欠である。
図 2 に DHT-22 の湿度の気圧校正実験の結果を示す。ここでは、1 気圧に近い相対湿度を 82% まであげ、その後徐々に気圧を下げて行っている。樹木育成チャンバ内の水分子数は気圧の低下に比例して減少していくので、ある気圧下での正確な相対湿度が計算できる。この校正実験中に気圧は変化していない。この結果を見ると、DHT-22 の湿度はデータのバラつきはあるが、気圧が低下してもほぼ線形性を保っていることがわかる。

気圧校正実験の結果から DHT-22 の湿度計測系は低圧下でも 0.3 気圧程度まで使用可能であることが分かる。現在の気圧校正の方法では、1 気圧以下の湿度を 100%にしても、0.1 気圧では 10%程度になる。これは、DHT-22 の湿度計測精度が ±2% であるため低圧での湿度の校正精度が下がっていることを意味している。現在、0.3 気圧以下のでの正確な湿度測定の方法を検討中である。(土井隆雄 記)

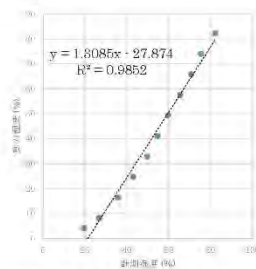


図 2 DHT22 湿度計測における気圧校正実験結果

10 月の活動紹介

DMG MORI presents 火星に住もう! Season2

【サント】火星に住もう! は 10 月より Season2 に突入します。
大阪湾文化センター主催の市民講座「サント」では、SIC 有人宇宙学研究センターの講師陣による人気講座「火星に住もう!」(DMG MORI presents) が 10 月より Season2 に突入します。今シーズンには、宇宙飛行士の山崎直子特任准教授が登場。人類の宇宙進出に向けた研究開発や課題について、最新鋭の専門家たちが、講座を行います。

計 6 回のテーマは、宇宙ビジネス、宇宙医学、宇宙法、宇宙人類学など多岐にわたり、宇宙旅行に出掛けたい人、宇宙に関する仕事に関心がある人にも役立つ最新情報を解説します。

【受講料】1 回 1,000 円 (見逃し参加可)

【会場】近畿京観 4 階会議室 (京都市中京区烏丸御池角六丁目七番地 630)

【日時】第 3 日曜 (定例開講) 13:00~14:30

10 月 30 日 (日) 第 1 部「宇宙から地球を知る」山崎直子・宇宙飛行士

SIC 有人宇宙学研究センター 特任准教授 (Zoom 出演)

第 2 部「地球環境と宇宙」

山崎直子・京都大学大学院総合生命学系准教授、豊田 敬 (教員)

11 月 20 日 (日) 「宇宙ビジネス最新情報」浅田正一郎

Synspec 執行役員ビジネス開発部マネージャー

12 月 18 日 (日) 「人は宇宙環境でどうなるのか」宇宙医学研究の紹介へ

寺田昌弘・京都大学学際融合教育研究推進センター

宇宙融合学研究所エリート特任准教授

1 月 15 日 (日) 「天体での人間活動に適用される国際宇宙法を考える」

青木 節子・慶応義塾大学大学院法政研究科教授

2 月 19 日 (日) 「人類学から見た人類の宇宙進出」

岡田浩樹・神戸大学大学院国際文化研究科教授

3 月 19 日 (日) 「生命を宿す天体の条件を探る」

佐々木 晋教・京都大学大学院理学研究科宇宙物理学教員助教

備考 プログラムは変更になる可能性があります。ご了承ください

【詳細・申し込み】

ホームページ <https://www.oybc.co.jp/mananto/>、<https://www.oybc.co.jp/mananto/>

【お問い合わせ】

TEL 06-6361-3325 (受付時間 平日 10:00~17:00)

【メール】

mananto@oybc.co.jp

【協賛】DMG MORI

2022 年度後期

有人宇宙学開講

対象：大学院生 (履修)・学部生 (聴講)

授業の概要・目的

有人宇宙活動を宇宙に、恒久的に人類社会を創造する活動であると定義する時、人類が宇宙に展

開するための新しい総合科学、人間・時間・宇宙を開く有人宇宙学が必要となる。有人宇宙学は、宇宙・時間（宇宙の進化）、時間・人間（生命の進化および文明の進化）、人間・宇宙（宇宙開発の進化）の4つの進化過程を司る学問である。それは、宇宙に人間社会を創出する試みだが、自然科学分野のみならず、人文社会科学分野にも幅広く関係していることによる。この意義では、人類が宇宙における持続可能な社会基盤を構築するために何が重要なのか、自然科学的・人文社会科学的に解説する。理工系ばかりでなく人文社会系学生が、宇宙における持続的な社会の構築という命題の中に、自分の研究分野の位置を見出す、自分の研究の新たな意義と新しい方向性を見出すことをめざす。

到達目標

人類の宇宙進出が地球文明にとって何を意味するかを理解し、人類が宇宙に持続可能な社会基盤を構築するとどうなるのかを、有人宇宙学、宇宙環境工学、宇宙探査工学、宇宙生命科学、宇宙生物学、宇宙医学、宇宙農林工学、宇宙人間学、宇宙法、宇宙居住学など幅広い学問分野の観点から探求することを学ぶ。

授業計画

- 【第1回】10月5日 有人宇宙学（土井隆雄・山崎清秀・田口真京）
- 【第2回】10月12日 宇宙環境工学（山崎清秀）
- 【第3回】10月19日 宇宙探査工学（清水孝夫）
- 【第4回】10月26日 有人宇宙学演習1
- 【第5回】11月9日 宇宙生命科学（佐藤隆幸）
- 【第6回】11月16日 宇宙材料工学（村田功二）
- 【第7回】11月23日 宇宙農林工学（足立隆雄）
- 【第8回】12月7日 宇宙医学（守田昌弘）
- 【第9回】12月14日 宇宙法（青木孝子）
- 【第10回】12月21日 宇宙人間学（岡田浩樹）
- 【第11回】1月4日 有人宇宙学演習2/3（土井隆雄・山崎清秀）
- 【第12回】1月11日 宇宙居住学（堀富祐亮）
- 【第13回】1月18日 有人宇宙学演習4（土井隆雄・山崎清秀・田口真京）
- 【第14回】1月25日フィードバック

＊講義の都合により、講義日程が前後する可能性がある。

日時：毎水曜日3限

場所：東一館2階201教室

（土井隆雄）

2022年度後期 宇宙居住学開講

対象：大学院生（履修）・学部生（聴講）

SIC 有人宇宙学研究センターの教員が中心となって実施する大学院修研型科目「宇宙居住学」について案内します。本講義では、センター長の山崎清秀教授をはじめ、大野 靖也 SIC 特任准教授、堀富 秀文 SIC 特任教授、山崎 直子特任准教授、堀富 祐亮 SIC 特任教授がそれぞれ担当を行います。

21 世紀後半に人類が月・火星への移住を現実のものとするという未来を想定し、それに必要な基幹技術に社会システム上の課題の点検を行い、宇宙時代の基幹学問体系について確立することを目標としています。地球にあり宇宙への移住を見据えた生態系システムを「バイオーム複合体」とし、「生持続性」システムの維持に必要な技術体系を「コアテクノロジー」と名づける。また、これらを開発した「複合体」の社会を「コアシステム」とし、「宇宙社会」の実現を計画・検討します。

本宇宙居住学においては、月・火星での千人の社会の構築を目標とし、その上で「生持続性複合体」を基盤とする「複合体社会」を構築するための技術を開発し、人類が長寿健康な生活を送るための「人工重力設備」などの基幹技術を開発し、高度な都市コアシステムを構築し、これらを地球に近接する都市の基盤に還元し、地球・宇宙での複合体社会の構築に向けた、基礎的学力を身につけることが期待されます。

詳細は以下リンクを参照してください。

https://sica.kyushu-u.ac.jp/cyfl/flow?act=detail&syllabus_id=1017&year=2022

＊大学院生向けの講義ですが、聴講を希望する学部生は、以下に連絡をお願いします。

mythazaki@space.kyushu-u.ac.jp

研究紹介

宇宙でヒトは殖え続けられるか

篠原正典 帝京科学大学生命環境学部教授

閉鎖居住経験者

この記事を讀んでいた9月20日、ワシントンポスト紙の報が飛び込んできた。『誰？』と驚く方も多いかもしれない。人類史上、最も長く宇宙空間で暮らし続けた宇宙飛行士である、1994～95年に実に437日間、ロシアとアメリカの中でミッションを続け、心身ともに健康な状態で地上に戻り80歳で亡くなった。

地球生物圏から切り離された空間で、ヒトはどれだけ生きられるのか、そして、はたして殖え続けることができるのか、スペースXの創業者イーロン・マスクは、百年後に2万人規模の宇宙都市を火星に作る、と豪言したが、果たして可能なのかどうか、ポスト紙の生物学者は地球から100%の持ち出しで維持されたが、月・火星へ、そしてさらなるディープスペースへと進出するためには、閉鎖生態系の維持シス

～

テム（Closed ecological life support system, CELSS）の構築という技術的課題と、実際に殖えられるのかという生物学的課題が必要である（実際には、「あなたは人間の宇宙進出のキーになることを自覚している」とから、この「キー」機能の出生率を2.0以上に維持すべき繁殖しなくはいけぬのでは？という、種？個体の自由？と云々、それではこのシステムは――という問題もまた、別途大規模実験として検討が必要だ）。

私自身は、青森県八戸市の奥（公団）環境科学技術研究所が完成させた CELSS-2（地球の居住者に近い環境を再現、プロジェクトに要する毎年は毎年、自分が食べる植物を育てては閉鎖環境を構築し、その中に入っていく人間が生き残るという作戦に貴重な機会を繰り返し経験している。もう20～15年前のことになる（詳しくは多岐見談、2015を参照）。こうした実験は各国の軍や宇宙機関で60年以上前から現在まで繰り返し行われ、近年は各国とも本格的に研究し始められていること、JAXAの宇宙生物学研究科と特に月面基地W6検討報告書にも記したが、CELSS構築という技術的課題は、これまでの積み重ねは近所の庭園や公園からみて、人間のディープスペース進出への障壁にはならないと考えている。また、ここでは詳しくは述べないが、放射線や微小塵力が人体に与える生物学的医学的影響の問題も決して無視にはならない課題だとは受けていない。こちらに関しては異論が多いに違いない。

このように実証的な面であっても、まだ検討が足りておらず障壁になると思ふことがある。地球生物圏外である宇宙においてヒトが殖えられぬのか？という点である。本稿のタイトルであるこの問題に關して、今年度5月の地球惑星科学連合大会の場、また、9月には土井先生が発演の機会に選ばれたという京都大学の有人宇宙学実習の場でも聴講生を前に話をする機会を頂いた。本稿はその論考を要約して紹介させて頂くものである。

まず、思い出し、ほしいのは、自分たちが造ったロボットと宇宙間で宇宙空間に飛び出し通てられるかという問題に關する当時のソ連と米国が争ったこと、である。それではイタも、デノロウも、ヒトに先んじて地球に送るのでは、ヒトが宇宙で殖えることができるのか？この検討も、先に動物に先例をみせてもらって、そのテストに徹してヒトがではないだろうか。ここで、月や火星で（ロボットのサポートなどで）ラットに殖えてもらう必要を述べた。といった動物実験的な方向に話を進めるつもりはない。私は、目前の地球の環境を受けた動物行動学や生態学がヒトを対象に研究を続け、先達や同僚には数世代子孫も多く、加えてワシントン州にいくつもの野生動物園をもち、推定で70歳以上の寿命（おそらく世界最長齢）のオスのアジアゾウが、ワシントン州の野生動物園に暮らすのを喜ぶの義勇家もいる。こうした専門知識から、これまでに近い長寿の社会性の動物が自然から採れた適切な自然環境で殖えているのかを疑問を感じるが、まず先に言うことはできないだろうか、と主張したい。

私たちがヒトは、自然界から切り離した人工環境下で、上手に生き残り続けられている動物がいる。多くの家畜がそうであり、伴侶・愛玩動物では、イヌ、ネコ、フナなどがそうである。彼らが殖えれば生を返すというと思う人は少ないであろう（家畜や伴侶動物などの扱いに關して、数多くの倫理や権利論があるのは承知しているが）、また、その数・量も、この地球上の野生哺乳類全体の実に15倍！になるほどである。尚、ヒトは野生哺乳類全体の約10倍である。家畜化に成功し飼育環境が良いためイヌ・ネコのような自然環境でなく、野生の動物であっても、野生下で暮らすより飼育環境下において健康に長く生きることができているとの報告もある（Morgane 他、2016）。しかし、ヒトに近しい動物、大型哺乳類、また、ヒトに同じような長寿と関係を持つシャチやゾウはどうか？

～

参考文献

ワシントン・ポスト紙 (1999) 『地球を離れた2年間』 WAVE出版
Space X, Mars & Beyond, <https://www.spacex.com/human-spaceflight/mars/>

～

月面農場WG検討報告書第1版 JAXA-SP-19-001 (JAXA レポジトリ)
多胡靖弘 (2015) “閉鎖型生態系実験施設を用いた閉鎖居住実験—食料自給および物質(空
気・水・廃棄物)循環, など/にトータルチューニング—”, 閉鎖生態系・生態工学ハンドブック, 48-
66, JFSJ—社
SAGA HP: <https://saga-jp.wixsite.com/saga/>
落合・大平・知徳他 (2006) 日本国内の大型猿人顔の飼育の過去と現在 霊長類研究 22 (2),
123-136
Morgane 他 (2016) Comparative analyses of longevity and senescence reveal
variable survival benefits of living in zoos across mammals. Scientific Reports 6,
3836
Mars One HP: <https://www.mars-one.com/>

京都大学 SIC 有人宇宙学研究センター

<https://space.innovationkyoto.org/>

〒606-8501 京都市左京区南禅寺町 南禅キャンパス南禅寺本館内 総合研究 16 号室 208 号室

編集人: 宇池 大正 編集制作チーム: 栗川 志雄 制作依頼

Tel: 5Fact: 075-752-5129 Email: spaceinfo@mail2.com.kyoto-u.ac.jp

SIC 有人宇宙学研究センター Newsletter No.10

2022 年 10 月 1 日発行

~9~

学ント DMG MORI presents 火星に住もう! **season 2 開講のお知らせ**

「学ント」DMG MORI presents 火星に住もう Season 2 が始まりました。
 人知の宇宙空間に向けた研究開発や課題について、50C 有人宇宙研究センター教員を中心に専門家の先生方から講演する学ント DMG MORI presents 火星に住もう! Season 2 が、10月30日午後1時から、飯光の都ビル(京都市中心区)で開催しました。
 Season2 の1回目は、宇宙飛行士の山崎博子氏(特別派遣教員)と山崎博子センター長が登壇し、山崎氏は「宇宙から地球をみよう」、山崎氏は「地球をみよう」で宇宙についてそれぞれ講演。宇宙飛行士からみた地球と、地球における森林・海洋の重要性と宇宙に存在する際の困難さについて話されました。両氏のトークセッションの後は聴講者から多数の質問が寄せられ、「宇宙を学ぶことで地球環境の大切さを知った」「宇宙探査の技術開発、研究に携わりたい」「宇宙を学ぶことで地球環境の大切さを知った」「宇宙探査の技術開発、研究に携わりたい」など、宇宙開発への期待の声が上がりました。参加に当たっては、1時間半で終了しました。
 なお、講演内容はオンラインで来月3月まで配信されます。



2 回目は以下のとおり、
 11月20日「宇宙ビジネス最前線」(清田正一郎・Synspec 経営企画室、CEO 兼任) 12月18日「人は宇宙環境でどうなるのか〜宇宙医学研究の紹介〜」(市田昌弘・京都大学国際融合教育研究推進センター、宇宙総合学研究所エリート特選生数野ノ米) 1月15日「天体での人間活動に適用される国際宇宙法を考える」(奥本勝子・慶応義塾大学大学院法政研究科教授) 2月19日「人類学から見た人類の宇宙進出」(山田昌弘・神戸大学大学院人間文化研究科教授) 3月19日「生命を宿す天体の条件を探る」(佐々木貴教・京都大学大学院理学研究科、宇宙物理学教室助教、いづれ

も第3日曜午後1時から、飯光の都ビルで教公開。1 回開講に当たってインデント設置予定です。
 申し込み・問い合わせは学ントホームページから「学ント」DMG MORI presents 火星に住もう! Season2 1 次票および受付センター (gycr.co.jp) (山崎博子 記)

LignoSat 紹介 **木造人工衛星学生開発チーム** **CDH 班**

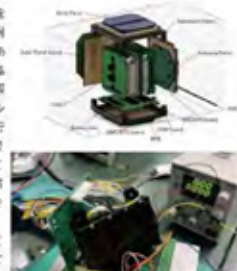
11 月月の木造人工衛星開発チーム紹介は CDH 班が担当いたします。現在行っていることとしては、基礎機士の相互評価と BPS 基礎の発注。新入生の総会の大々 3 つです。

・基礎機士の相互評価

衛星運用の前に衛星が正しく動作しているかを検証する必要があります。その際に相互評価を行います。現在に温度と電圧情報を管理する FAB 基板と衛星の電力源の Battery、OBC 基板と通信システムを管理する COM 基板の相互評価を行っています。図 1 は衛星の全体図で各基板の接続がわかると思います。将来的には図 2 にあるすべての基板の相互評価を行う必要があります。まだ期待していない基板もあるため、11 月は相互評価と全体評価と並行して行う予定です。

図 2 は実際に FAB と Battery を相互評価している様子です。宇宙空間での動作を再現して図 3 の様々な測定データを PC 上に表示させ、理論値との偏差や精度を確認しています。相対データ出力は衛星全体が組み上がったのに行います。FAB-Battery 相互評価はバッテリーの温度データ、電圧データ、リチウム電池の稼働率についており、FAB-OBC 相互評価では衛星全体の温度データを集計、スイッチ類の稼働率、OBC-COM 相互評価では衛星からのデータ送信率、地上局からのデータ受信率を見る予定です。

・BPS の発注



1: send FABDATA, 2: Battery heater OFF, Input 1 or 2 or 3 or 4
 0x03 0x03 0x0c 0x03 0x03 0x03 0x03 0x03
 0x 0x01 0x01 0x01 0x01 0x0a 0x0a 0x0a 0x0a
 1: send FABDATA, 2: Battery heater OFF, Input 1 or 2 or 3 or 4
 0x03 0x02 0x0a 0x03 0x02 0x02 0x02 0x03
 0x 0x01 0x01 0x01 0x01 0x0a 0x0a 0x0a 0x0a

図 1,2,3 全体図と相互評価の様子

図 1 にあるように衛星の各基板の接続を行う BPS 基板は現在電気的接続を見直してものために、基板作成会社とやり取りを行い、基板のデータをすべて整理いたしました。そこで電気的変更をまとめ今後の基板製作に役立知識を蓄積しております。

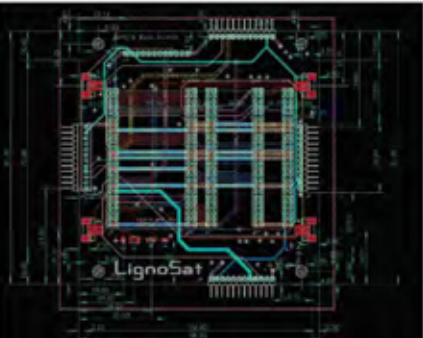


図 4 LignoSat/BPS の配線図

・新入生の総会

現在 CDH 班は新メンバー 3 人を入れた 5 人体制で行っております。CDH 班はその性質上、衛星ソフトウェア、基板作成、全体把握、通信、電力供給と衛星の基本システムについてすべてを把握しておく必要があります。そういった基礎知識を新メンバーに実際の相互評価を通して手で見えてもらい、図 1 の会議で書く新メンバー切当の知識共有を図っております。11 月からは新メンバーが担当する分野も出てくるため、今まで以上に連携体制を深めてまいります。(新田内郎 記)



図 5 基礎評価を行う新メンバーの様子

低圧下樹木育成プロジェクト紹介 **Arduino 講習会 #1** **清田明和 (京都大学理学部 3 年生)**

樹木育成プロジェクトの清田明和の計画システムで必要となる Arduino の基本的な知識から LED の点灯といった回路の動作をまとめた講習会を行いました。以下にその間の講義資料を添付する。

1. はじめに

この講習会では、基本的な Arduino の仕組みを簡易に、ボブ育成装置がどのように動いているかを学びます。分からないことをどんどん聞いてください。一緒に学んでいきましょう。

2. Arduino IDE のインストール : <https://www.arduino.cc/en/software>

Arduino にプログラムを書き込むためのメモリーをインストールしましょう。



図 1 Arduino IDE インストール画面と Arduino IDE 画面

上記のサイトから Arduino IDE のインストールを行います。Windows か Mac かで注意してください。インストールが終わったら開いてみます。図 1 の画面が確認できれば大丈夫です。今後は Arduino IDE にプログラムを書き込んで Arduino を制御します。Desktop やタスクバーに登録しておくと便利です。

3. 基板上の LED 点灯

最初にプログラム例を使います。

ファイル → スケッチ例 → 01.Blink → Blink

以下にプログラム例の内容を記します(自分で確認してみてください)。

```

//
// Blink
//
// Turns an LED on for one second, then off for one second, repeatedly.
    
```



```

Most Arduinos have an on-board LED you can control. On the UNO, MEGA and ZERO
it is attached to digital pin 13, or pin 10 on pin 6. LED_BUILTIN is set to
the correct LED pin independent of which board is used.
If you want to know what pin the on-board LED is connected to on your Arduino
model, check the Technical Specs of your board at:
https://www.arduino.cc/en/Ref/Products

modified 8 May 2014
by Scott Fitzgerald
modified 2 Sep 2016
by Arturo Guadalupi
modified 8 Sep 2016
by Colby Newman

This example code is in the public domain.

https://www.arduino.cc/en/Tutorial/BuiltInExamples/blink

*/

// the setup function runs once when you press reset or power the board
void setup() {
  // initialize digital pin LED_BUILTIN as an output.
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
}

// the loop function runs over and over again forever
void loop() {
  digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // turn the LED on (HIGH is the voltage level)
  delay(1000);                     // wait for a second
  digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW);  // turn the LED off by making the voltage LOW
  delay(1000);                     // wait for a second
}

/*ここに挿入されている所や//以降の 1 行は「コメントアウト」としてプログラムの実行に使われず。他人に読んでも理解されるように工夫して使っていくのが良いです。よって上記のプログラムの内容は以下が本質です。

void setup() {
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
}

void loop() {
  digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW);
  delay(1000);
}

```

関数「void setup」内では Arduino 内で使う pin の指定を行います。「pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);」で使う pin を LED_BUILTIN に指定することで電流を流します。例えば、図 4 に示す 13 番 pin から電流を出力したい場合は LED_BUILTIN を 13 番に書き換えれば良いです。

例えば図 2 に示す 13 番 pin から電流を出力したい場合は LED_BUILTIN を 13 に書き換えれば良いです。

関数「void loop」内では Arduino で繰り返し行う処理を書き込みます。「digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH);」は HIGH=5(若しくは 3.3)[V] と LOW=0[V] の出力をするものです。「delay(1000);」は直前に書き込んだ動作を 1000[ms] 続けるということです。この動作が Arduino と電源が接続されている限り続きます。

ここまで説明したところで基板の LED をチカチカさせます。以下の手順で進んでください。



図 2 Arduino の pin

手順 1. 「command(control) + N」を押す。以下のプログラムを書き込みます。

```

void setup() {
  pinMode(13, OUTPUT);
}

void loop() {
  digitalWrite(13, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(13, LOW);
  delay(1000);
}

```

プログラムを保存したい人は「command(control) + S」で保存先とフォルダ名を自分で決めて保存します。

手順 2. 図 3 のように Arduino と PC をケーブルで繋げます。PC 側の端子は USB です。Macbook の場合は、USB 変換コネクタ等を使用してください。PC と Arduino が接続できた時は、Arduino の ON というところが黄色いライトで光ります。Arduino の電源は PC から供給されます。

手順 3. 図 1 の「ツールの」「シリアルポート」で「Arduino」を選択します。

手順 4. 図 1 の左上にあるチェックマークをクリックします。これを以下「コンパイル」と呼び、プログラムに

不備が無いことをチェックしています。エラーが出た場合、下の「標準出力」にエラー内容が表示されるのでそれを探りに検索し解決しましょう(これが今日 1 番大事な点ですね)。

手順 5. 図 2 の左上のチェックマークの横の矢印マークをクリックします。これを以下「書き込む」と言います。「シリアルポート」が正しく選択されていない場合は標準出力にエラーが出るので、要チェックです。



図 3 Arduino と PC の接続

手順 6. うまく書き込めれば基板の LED がチカチカするはずです！

※プログラミング全般で共通することですが、プログラムは全て半角英数字で書き込みましょう。全角のスペース・全角の英数字が混じってしまうとエラーが出ます。また、このエラーを見つけたのもなかなか大変です。(但しコメントアウトの中には全角文字が入っても大丈夫なことが多いです。)

4. LED ピカ

ここまででは要領を得たようです。次に pin から出力を行います。一旦 Arduino を PC から抜きます。Arduino - 抵抗 (オースオスのジャンプワイヤー・ブレッドボードを使って配線していきます)。

図 4 に示したように配線しましょう。何が起きているかイメージできますか。Arduino の「5V」からは電源供給が常にある「5V」流れています。「GND」はグラウンド・接地です。必ず電圧を安定させるためです。ブレッドボードの「+」に「5V」、「-」に「GND」を繋ぎます。

ブレッドボードのオレンジ色の付いている所は導通している(電流が流れる)箇所です(両側になって途中で断れている箇所もあります)。これを考慮に入れて配線していきます。図 4 の配線を見てみる。

5V → 抵抗(51Ω) → LED → GND

なるように配線されているはずです。必ず注意する点として LED の前に必ず抵抗をはさみます。LED に電流が流れ過ぎると発熱 LED が壊れます。正しく配線ができたらプログラムは何か書き込みます。PC と Arduino を接続しましょう。LED が点くようになります。(付かない場合は、配線を見直したり、LED の向きを直してみたいでしょう。)

ここで気になることがあるとすれば抵抗の大きさでしょうか。LED にどれだけの電流が流れるかを考慮し



図 4 LED ピカの配線

て抵抗の大きさを決めるべきです。こういったことがピンになってくる場合もあるので注意しましょう。自分の持っている抵抗の大きさが分からなくても大丈夫です。抵抗に色のついた線が 5 本入っていると思います。これで抵抗の大きさが分かります。ググりましょう。

5. LED チカチカ

「基板」上の LED 「チカチカ」と「LED ピカ」を合わせれば「チカチカ」が「チカチカ」になります。これを「LED チカチカ」と言います。図 5 に配線の様子を示したのですが、見えにくいので、LED ピカで行なった配線と Arduino 本体の「5V」pin に差し替えた物を「13」番 pin に差し替えてみるので、すでに「基板」上の LED 「チカチカ」でプログラムを書き込んでいるので動作すると見えます。

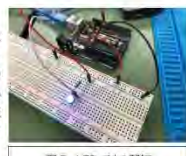


図 5 LED チカの配線

6. ボタン

入門も終えたところで、ボタンによる LED の制御を試みましょう。LED は今まで通り抵抗を通して「13」番 pin から出力を得られるようにします。(ポタラ角成装置ではボタンは使用していませんが、ほぼどなり少し複雑な配線を実際に組んでみて、プログラムを書く練習をしましょう。)

「Open」や「Closed」と描かれているところがスイッチになります。各回上の方の「Vcc」は「5V」だと思ってください。下は「GND」を意味しています。横に向かっている「Vcc」が外部への出力電圧と覚えてください。今回「13」番 pin に接続します。ここでプログラム例を用います(基板上の LED 「チカチカ」で例の所在を示しているのを割愛しますね)。

ファイル → スケッチ例 → 02.Digital → Button

このプログラムは、自分で読んでみましょう。わからないところはあれば聞いてください。ポイントですが、「13」番 pin は「buttonpin」として使います。これを「loop」関数内では「digitalRead」して使いますね。digitalRead は「HIGH」か「LOW」もしくは「1」か「0」の状態しか読み取れないようになっています。このとき「5V」が「0V」の状態になります。勘の良い方はわかっても知れませんがボタンを押したか押していないかで「HIGH」か「LOW」かになるということです。例えば図 9 の「Pull-up」方式で配線してみたいと思います。すると、「Open」の時(ボタンを押していない時)は抵抗を通して「13」番 pin に「5V」が流れることとなります。するとプログラムを見ればわかりますが「HIGH」の状態になり(If 文のところですね)。LED が点くこととなります。

そして、「Closed」の時(ボタンを押している時)は「5V」は「GND」に直接通るので「13」番 pin には何も流れません。0[V] です。よって先ほどの状態から「LOW」の状態になり(If 文の else)。LED が消えるはずです。ここで疑問に思うことがあるはずです(思ってください)。

→ ボタンを「5V」や「GND」の間に配線する理由はあるのか。

→ 抵抗を挟む理由はあるのか。

ひとつずつ見ていきましょう。

ボタンに 5[V]や「GND」をしっかりと配線する理由は簡単で、「電圧不安定」の状態にならないようにするためです。これは今後センサー類で値を読み取る時にもポイントになります。ボタンも所詮はセンサーということですね。つまり、センサー類の入力に入っているということです。

抵抗をはさむのはボタンを押した時にショートしないようにするためです。5[V] が急に「GND」に繋がるのは危険です。これも今後電子工作をする際にするべきことです。ということで、お待ちしました。配線例を図 6 に示します。ボタンの向きに気をつけてください。ツメが同じ向きに出ている方が機械的に断絶されています。

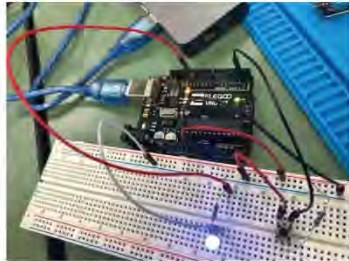


図 6 ボタンの配線例 (Pull-up 方式)

7. プログラムで大事な構文 (if文・for文)

ボタ育成装造を動かしているプログラムを後々読解することになりますが、その際に大事になる文法はそれほど多くありません。ここでは、if 文と for 文を紹介します。ボタ育成装造のプログラムでは基本となっている構文で、それ以外は Display への表示なら決まった表現ばかりです。

if 文は、実行するプログラムを条件に応じて変える場合に活用します。例えばボタ育成実験の場合であれば、「CO₂ 濃度がある値よりも低くしたら、CO₂ ボンベの電磁弁を開ける」、「CO₂ 濃度がある値よりも大きければ、何もしない」という具合です。それでは、具体的な文法を確認しておきましょう。Arduino は、ほぼ C 言語と同じ文法で動かすことが可能です。

```
if (条件式){
  条件式を満たしているときに Arduino が実行すること
}
else{
  条件式を満たしていないときに Arduino が実行すること
}
```

13

else は省略することも可能です。また、else のあとには、さらに if 文を重ねて

```
if (条件式 1){
  条件式 1 を満たしているときに Arduino が実行すること
}
else if (条件式 2){
  条件式 2 を満たしているときに Arduino が実行すること
}
else if (条件式 3){
  条件式 3 を満たしているときに Arduino が実行すること
}
```

などとすることも可能です。但しここで 1 つ注意です。if 文を重ねる時は、より多くの場合を含む条件から書くようにしましょう。先に狭い条件の if 文を書いてしまうと、その時点で if 文に合致しないものはじかれてしまうのです。for 文は、何らかの動作を回数を決めて実行する際に用いられます。さっそく構文をチェックしてみましょう。

```
for (初期条件; 条件式; 変化式){
  Arduino が実行する文
}
```

これだけでは少し分かりづらいので、さらに具体的な例を見て確認しましょう。

```
for(j = 1; j < pn + 1; j = j + 1){
  digitalWrite(3M_PIN4, HIGH);
  delay (dt);
  digitalWrite(3M_PIN4, LOW);

  //display CO2 pulse
  lcd.clear();
  lcd.setCursor(0,0);
  lcd.print("Pulse");

  //display Pulse number
  lcd.setCursor(0,1);
  lcd.print("Numbers:");
  lcd.setCursor(8, 1);
  lcd.print(j);

  delay (dt);
}
```

このプログラムは、CO₂ 濃度測定用プログラムの抜粋です。(pn や dt はひとまず定数だと思ってください) まず j という変数を用意し、j を 1 と置きます。そして、j が条件式 j < pn + 1 を満たしていれば、for 文の中身を実行します。そして、for 文の一番下まで来たら、j = j + 1 をします。そして、再度 j < pn + 1 を満たしていれば for 文の中身を実行の繰り返しです。例えば、pn = 10 だった場合、この for 文の中身は 10 回実行されて終了ということになります。これらの構文はプログラムを自分で書く際には必ずと言っていいほど必要になってきます。是非覚えておきましょう！

14

研修紹介 LignoSat 管轄の地上局の準備活動紹介 石原正次 京都大学宇宙木材研究室

宇宙木材研究室の非常勤研究員、石原正次です。

有人宇宙実習と SCB2(Space Camp at Biosphere 2)のプログラムで電波教室と宇宙無線通信の講義を担当しています。現在進んでいる LignoSat プロジェクトでは 2021 年から COMM チームのサポートをしています。2020 年に、私が趣味で活動しているアマチュア衛星通信愛好家の団体、NPO 法人 日本アマチュア衛星通信協会(JAMSAT, Japan Amateur Satellite Association)に、田島先生から、アマチュア衛星通信について聞いて合わせて頂いたのがきっかけでお手伝いさせて頂くことになりました。

現在はインターネット環境が整いスマートフォンがあれば何処にいてもデータのやり取りができる事が当たり前になっていますが、一方で電波のお世話になっているということも認識されていない方が多いと思われる事から、電波教室を通じて皆さんに電波のことをもっと身近に感じてもらい、また、アマチュア無線を通じて電波を使いこなす体験を通して無線技術に親しんで頂きたいと思っています。

アマチュア無線の紹介

近年アマチュア無線離れが進んでいて若い世代のアマチュア無線人口は少なくなっています。

携帯電話が普及する前 1990 年頃にはアマチュア無線をやる人の人口はピークで 130 万人程度まで増えていたが近年は 39 万人程度になっています。1980-90 年代は中学、高校、大学にアマチュア無線クラブが沢山ありましたが、現在はほぼありません。京都大学にもアマチュア無線クラブ、JA3YDS がありましたが現在は活動休止しているようです。

プロの通信は 100%つながって当たり前なので実際に電波を使っているという意識を持つ事なく利用しています。ただし、時々携帯電話、スマートフォンを使っていて圏外になることで悩まされますが、この時に電波を使っているという意識を持たれることも有るでしょうか。

プロの通信に対してアマチュア無線は電波伝搬の知識が、約 11 年周期の太陽活動変化、電離層の季節変化や日変化、対流圏の状態の変化、などの様々な変遷によって影響を受けるため、偶然のつながりを楽しむ通信です。また、地震などの災害時には、商用電源(AC 100V/200V など)が喪失すると早ければ数時間、長く 2、3 日で携帯衛星基地局のバックアップ用のバッテリーが使えなくなり連絡手段が途絶えます。しかし自分で電波(車のバッテリーなど)さえ確保できればアマチュア無線を使っている通信は引き続き可能です。この事から、アマチュア無線は最後の通信手段とも言われています。過去には、阪神淡路大震災、東日本地震などの災害の際に非常通信を行い社会貢献されました。

LignoSat 運用の支援

地球局のアンテナ設備と衛星の管制運用の無線局整備の紹介

・15・

低軌道衛星は約 400Km から 1000Km の高度を約 90 分で地球を周回しています。京都大学からの衛星の可視時間は、地平線から上がってきて(AOS)から、反対側の地平線に沈んで(LOS)見えなくなるのに、10 分程度しかなく、衛星は高速で移動するため衛星の方向にアンテナを向け続ける必要があります。このためのアンテナは北陸教育研究棟の屋上に設置しています。



北陸教育研究棟屋上に設置されたアンテナ

内訳は、144MHz(VHF)/430MHz(UHF)アンテナと水平回転/仰角(上下)回転用のローター(モーター)を設置し、低軌道衛星の方向追跡が PC コントロールの自動で出来る様になっています。



LignoSat のコントロールのための地球局の設備の詳細

地球局運用の無線設備は北陸教育研究棟の 506 号室に設置されています。

LignoSat の管制(コントロール)は、地球局のコマンドの送信(Uplink)とミッションデータの受信(Downlink)のための送受信機(ICOM 社製 IC-9100、IC-9700)と、屋上に設置された、アンテナの向きを調整し衛星と通信するためのソフトウェアを動かす Windows10 PC です。アンテナコントロール用のソフトウェアは SATPC32/CALSAT32 で(予備)で PC とローターコントロールを繋ぐインターフェースを介してアンテナの方向を自動コントロールし、衛星の見え始め(AOS:衛星が地平

・16・

線から上がって来る)から見え終わり(LOS:衛星が地平線に沈む)までアンテナ)の方向を衛星に向け続け
ます。LignoSatの運用にはアンテナのグレードアップが必要で現在準備を進めています。



今回は、アマチュア無線の紹介と LignoSat 管制用の地球局を簡単に紹介させて頂きました。
これらも読者委員会を順次紹介させて頂きたいと思います。

用語資料

AOS: Acquisition of signal 衛星が地平線から上がって来る

LOS: Loss of signal 衛星が地平線に沈む

アマチュア衛星用辞小辞典参照 JAMSAT HP

<https://www.jamsat.or.jp/features/glossary/index.html>

ソフトウェアについて

SATPC32 AMSAT-NA 配布 無料

<https://www.amsat.org/product/satpc32-by-electronic-download/>

CALSAT32 JR1HUO フリーソフト、真田氏作成

http://jr1huo.my.coocan.jp/jr1huo_calsat32/index.html

京都大学 SIC 有人宇宙学研究センター

<https://space.innovationkyoto.org/>

〒606-8501 京都市左京区吉田本町 五木キャンパス本館4F 総合研究 16 号室 208 号室

所属人: 木原人工衛星製作チーム 菊川祐樹 菊井凌輔

Tel & Fax: 075-753-5129 E-mail: spacewood@mail2.adm.kyoto-u.ac.jp

SIC 有人宇宙学研究センター Newsletter No.11

2022 年 11 月: 日発行

参考資料 9-3 Spaceology Newsletter: 2022 年 12 月号

SIC 有人宇宙学研究センター NewsLetter 2022 年 12 月号 No.12

11 月の活動 第 6 回 Moon Village Association 国際シンポジウム参加報告 山敷庸介 記

第 6 回 Moon Village Association(MVA)国際シンポジウム(6th Global Moon Village Association Workshop & Symposium) が 2022 年 11 月 6 日-8 日にアメリカ・ロサンゼルスにて開催され、MVA 委員で SIC 有人宇宙学研究センター特任教授(JAXA)の稲谷芳文氏および、センター長の山敷教授が参加しました。山敷教授は、「Three essential "Core" Concept for Space Exploration - Core Biome, Core Technology and Core Society」の基調講演 (Three essential "Core" Concept for Space Exploration - Core Biome, Core Technology and Core Society) において SIC 有人宇宙学研究センターで進めている宇宙開発の概念を広く参加者に伝えました。同時に、VR を用いた宇宙居住体験では多くの参加者から高い評価を得ました。

また、来年開催予定の第 7 回 MVA 国際シンポジウム (7th Global Moon Village Workshop & Symposium) について、三カ国から開催提案があった中で、最終的に日本での開催提案 (岡山・鳥取開催) が正式に採択され、オーガナイザーである山敷・稲谷両氏が、次期開催地としての招聘報告をしました。第 7 回シンポジウムは、2023 年 11 月に岡山 (倉敷) と鳥取にて開催される予定で、来月早々に準備会合が行われますが、月惑星における宇宙社会を構築するための様々な議論が活発に行われる予定です。なお、2019 年 12 月に実施された第 3 回 MVA 国際シンポジウムは、土井隆雄特任教授らを中心に東京理科大学と京都大学にて開催され、京都会場では 200 名を超える参加がありました。



1

以下 2023 年に開催される第七回シンポジウムの資料となります。(山敷庸介 記)

PROPOSED CONCEPT

From a scenic Japanese village to the Moon Village:
Enhancing our imagination toward sustainable human presence and a society on the Moon.

We propose that the 6th Moon Village Workshop & Symposium be held in Kurashiki and Tottori, Japan. These two areas are small enough to be called villages, but they have big potential to contribute to the development of the permanent human presence and a society on the Moon.

- There are research institutes and experimental fields related to lunar and planetary science, ISRU, environmental simulation, closed system technology, etc.
- The local governments of these areas are committed to the promotion of space industries, and there are active business communities and networks.
- Both regions have excellent history and culture. Thus, they are appropriate to discuss the cultural and social aspects of the society on the Moon.

PROPOSAL TEAM

Japan Proposers:

Hiroshi Makino
President,
Osakaya University

Hiroshi Sugimoto
Director, Aichi Land
Development Center,
Tottori University

Yasukiyo Yamashita
Director, M&P
Operating Center,
SAGI Center
University

Honorary Supporter:

Akane Ohara
Chief Director,
Osaka Museum of Art
Project Professor,
Kyushu Institute of Design

Masahito Tanaka
Mayor of Kurashiki City (under coordination)

Governor of Tottori Prefecture (under coordination)

Through having the heads of the government institutions as the hosts, our proposal will get great support from the community and the cooperation of the event will be smooth.

Local Organizing Committee & Supporting Organizations

Local Organizing Committee:

Eiji Nakamura
President, Kurashiki Museum of Art
President, Kurashiki Museum of Art

Masahito Tanaka
Mayor of Kurashiki City
Mayor of Kurashiki City

Masahito Tanaka
Mayor of Kurashiki City
Mayor of Kurashiki City

Masahito Tanaka
Mayor of Kurashiki City
Mayor of Kurashiki City

Masahito Tanaka
Mayor of Kurashiki City
Mayor of Kurashiki City

Masahito Tanaka
Mayor of Kurashiki City
Mayor of Kurashiki City

Supporting Organizations:

Kurashiki Museum of Art

Kurashiki Museum of Art

Kurashiki Museum of Art

Kurashiki Museum of Art

Kurashiki Museum of Art

Kurashiki Museum of Art

木造人工衛星 LignoSat 九州工業大学研修振動試験報告

木造人工衛星 LignoSat 設計チームから、打ち上げに向けて 10 月、11 月に実施した振動試験についてご紹介します。人工衛星では、打ち上げの際ロケットの振動によって共振を起こすことがないよう、前もってロケットの振動を模した振動発生装置によって試験を行います。共振が発生すると構体の破壊や外部への悪影響が考えられるため、振動は共振によって構造強度を確認することは非常に重要です。

振動試験は、衛星を宇宙での放出用ボルトに接続し、ボルトを治具に固定することで行います。振動レベルは外部の試験設備によって調整可能であり、LignoSat では JAXA の打ち上げ要求に基づいて設定された振動条件エンベロープを使用します。

表 1 ランダム振動試験における加振条件

PSD (AT レベル)		PSD (QT レベル)	
周波数 [Hz]	PSD 値 [g ² /Hz]	周波数 [Hz]	PSD 値 [g ² /Hz]
20	0.0025	20	0.05
30	0.0025	30	0.05
40	0.0015	40	0.03
120	0.0031	120	0.062
230	0.0031	230	0.062
860	0.0055	860	0.011
1200	0.0055	1200	0.011
2000	0.0025	2000	0.005
オーバースhoot 加速度 [G _{max}]		オーバースhoot 加速度 [G _{max}]	
4.294		6.07	
振動時間 [s]		振動時間 [s]	
60		120	

振動試験では、衛星構体や衛星の放出に使用するボルトに接続された加速度センサからそれぞれの振動周波数における振動レベルを算出します。それによって得られた波形から衛星の固有振動数(最低次)を推定し、打ち上げの基準をクリアしていることを確認します。

3

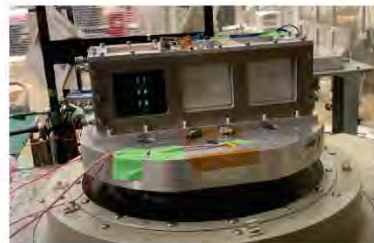


図 1 振動試験の様子

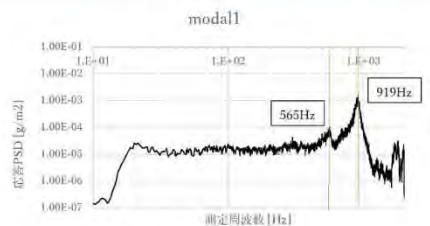


図 2 振動試験結果例

(この結果からは、最低次固有振動数が 565Hz と推定できる)

振動試験は主に固有振動数を判別するためのモーダルサーチ、打ち上げの振動を再現するランダム加振、正弦波の振動を加えるサインバースト試験に分けることができます。ランダム加振は要求レベルである AT レベルとその 2 倍の振動を加える QT レベルに分かれ、ランダム加振及びサインバースト試験の前後でモーダルサーチを行います。

4

→トすることで、便利な機能をすぐに使えるようになります。

上から重要な部分を説明しています。まずは、「const int PIN_DHT = 2;」ですね。これは、「const」が、プログラム中では書き換えることができない定数、「int」が整数型という意味です。つまり、「PIN_DHT」という変数に、整数2を格納するという意味ですね。

その後の、DHT 関連のコマンドは、DHT を使うなら必ず必要になる命令です。おまじないだと思って大丈夫です。「pinMode(PIN_DHT, INPUT);」は先ほど定義した「PIN_DHT」（つまり2番 pin）を入力モードにします。この2番 pin から温度データを取り入れるということになります。その他目立つところがあるとすれば、「Serial」でしょう。これは「ツール」内にある「シリアルモニター」と「シリアルプロッタ」に出力するための文法です。「9600」は単位として bit/sec を取ります。Arduino と PC 間のケーブルの通信速度だと思って下さい。「println」は改行なし出力、「println」は改行あり出力です。「my」がついているときは文字型の定数、付いていないときは数値型の定数と思って下さい。それではいいにコンパイルと書き込みを行いましょう。終了したら、「ツール」の「シリアルモニター」をクリックして下さい。温度が表示されます。センリーを触ったりして様子を見ましょう。温度が「nan」と表示される場合は、配線を見直したうえで試して下さい。それでもダメな場合は呼んでください。

次に、「シリアルモニター」を通して「ツール」の「シリアルプロッタ」をクリックして下さい。温度がグラフで表示されます。



図4：シリアルプロッタの区

課題1 delay();内の数字をゼロにしてみましょう。限界があると思います。物理的限界を感じてみましょう。

課題2 仕様の温度や湿度を超えたり下がったりしたらLEDが点くように作ってみましょう。

(青田海和 記)

11

研修紹介

超小型人工衛星「LignoSat」の基礎設計

京都大学有人宇宙学研究センター宇宙木材研究室

1. 目的および背景

昨今、人類の宇宙進出を目指すにあたって、地球外における持続可能な社会の形成に向けた技術開発や議論が盛んにおこなわれている。とりわけ、宇宙空間での持続的な食・住の実現に向けて、植物の宇宙利用、宇宙環境創性に関する研究が顕著に行われてきた。京都大学大学院総合生命学では、木材資材の宇宙利用可能性に着目し、持続可能な宇宙開発資源としての木材の有用性を検証することを目的とした基礎的研究を進めてきた^{1,2)}。これまで、例えば様々な樹種の木材に対し長期真空腐蝕試験を実施³⁾、真空環境下においても木材の基質物性に变化が生じないことを報告している⁴⁾。

古来より、森林資源は地球環境の保全や自然災害の防止といった役割だけでなく、建築物や乗り物などを構成する社会基盤材料として人類の文明社会を支えてきた。とりわけ日本における木材利用においては、強度的・経済的にも優れた木組みの技法が伝統的に受け継がれ、現代でもその技術的価値が評価されている。また、2020年に林野庁は「カーボンニュートラルに伴うグリーン戦略」を公表し、製造時のエネルギー消費が少ない木材の利用拡大が、2050年目標である森林水産物における化石原料のCO₂排出量をゼロにする基盤となるとしている。このような長期的な持続可能な社会の形成を目指す上で、木材の利便性・実用性は近年ますます注目されていると言える。

我々の研究チームは、宇宙における木材資源の利用可能性を更に調査することを目的に、超小型人工衛星「LignoSat」の設計・開発を進めてきた⁵⁾。LignoSatは1U規格のCubeSatであり、構体系システムをほぼ全面的に木造化することを想定している。これまでの概念設計の結果から、こういった木造構体が宇宙環境下において人工衛星構体系として十分に機能しうることを確認している。木造人工衛星によって宇宙機構造部材としての木材の信頼性を実証することは、木材の宇宙材料としての利用法の受皿に繋がるだけでなく、木材産業の新たな活躍の場の創出に寄与し、ひいてはカーボンニュートラルな社会の実現に大きく貢献しうると期待される。さらに、木材の主成分は炭素・水素・酸素を主要な構成元素とする天然系高分子であるため、木造構体系は大気圏再突入時に十分な燃焼反応を起こし、有害な微細粒子の生成を抑制できる。我々は考えている。すなわち、成層圏・海洋・宇宙空間などの環境への負荷を軽減できることが期待されるとともに、宇宙開発に伴う自然環境への影響を問題視する機軸とならざる点において、本プロジェクトは大きな意義をもつ。本稿では、我々の研究チームがこれまで行ってきたLignoSat開発における基礎設計仕様について紹介するとともに、開発に伴う各種簡易試験の実施結果および今後の展望について報告する。

10

2. ミッション定義

LignoSatは、宇宙における基盤的構体が宇宙機構造材料としての木材に及ぼす影響を調査することを目的とした技術試験衛星である。宇宙空間における木材の物理特性の変化を継続的にモニタリングすることで、工学的側面に基づいた木材の宇宙利用可能性を深究することを目指す。また、LignoSatの運用にあたっては、アマチュア無線帯（UHF帯）を衛星-地上局間の相互通信に利用するため、世界中のアマチュア無線家を対象とした独自のサービスを提供することもミッションの一部として掲げている。LignoSatの主要なミッションは次の3つに大別される。(1) 軌道の測定ゲージを用いて木造構体内（木組内側）の定めの経時的測定を行う。木材の宇宙環境における物性変化をリアルタイムで追跡する。

(2) 温度センサを用いた衛星構体内における多点温度計測を行う。木造構体の内部温度を測定することで、宇宙空間における木材の耐熱性を評価するとともに、温度環境変化と木造構体の物性値（歪み）の相関について検討する。

(3) 地磁気センサを用いた衛星構体内における地磁気測定を行う。木材が磁場を透過することを実証することにより、木造構体内への磁気トルカなどの姿勢制御コンポーネントの実装可能性を検討する。

(4) アマチュア無線帯（UHF帯）で、アマチュア地上局からパケットを受信・データ処理し、同一の周波数帯でアマチュア地上局のコールサインをモジュール信号（Continuous Wave: CW）により再送信する。単一周波数帯による双方向通信の実現を目指す。

それぞれのミッションの達成目標を以下に示す。

・ミニマムリクセス

LignoSatが国際宇宙ステーション（International Space Station: ISS）より放出され、地上局でLignoSatからのCW信号（ハルスキーピングデータ）を受信する。

・フルリクセス

LignoSatからのCW信号及びFMパケット通信信号を6ヵ月間受信でき、LignoSatの内部温度や木造構体の宇宙での歪み特性及び木造構体内の地磁気特性の知見を得る。各型のアマチュア無線帯との相互通信に成功する。

・エクストラリクセス

6ヵ月間以上に渡ってLignoSatからのCW信号及びFMパケット通信信号を受信できると同時に、アマチュア無線帯との交信も継続的に行う。なお、各ミッションの詳細については本調査会の別発表にて扱われるため、本稿では割愛する。

3. 衛星および地上局システムの開発

3.1 衛星ハードウェア設計

衛星構体は、6枚の木製壁組を組み合わせた木組で構成した木組状の木造構体の周面に、アルミフレームを取り付けた構造をしている（図1）。木造構体に用いている木組の工法

11

は、「留形」と呼ばれる日本古来の伝統的技法であり、ネジや接着剤を使わずに十分な引張性を確保することができる。

表1 LignoSatの主要諸元。

項目	内容
運用期間	6ヵ月以上
軌道	高度約400 kmのISS軌道 (ISSからの放出)
サイズ	1U (100 mm×100 mm×113.5 mm)
質量	1.33 kg以下
バッテリー	Ni-MH (3S2P)
周波数	Uplink/Downlink: 435 MHz帯 (UHF帯)
消費電力	約1400 mW

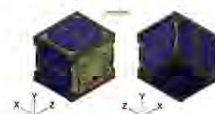


図1 LignoSat外観。

ISSの超小型衛星放出インターフェース⁶⁾に適合するため、木造構体外部にアルミフレームを両側から取り付け、構体を締め付ける方式を採用した。木材とアルミフレームを互いにネジ留めした状態で固定すると、両者の熱膨張率の差異や含水率変化による木材の膨張収縮などにより、接合部にずれ力が作用することが懸念される。これを回避するため、アルミフレームを木造構体に固定せず、フレーム間を連結するボルトのトルクのみを調整することで、木造構体の締め付け力を調整できるようにしている。これにより、含水率変化に起因する木造構体そのものの寸法変化の影響を排除し、トルク管理のみによって交信経路内で筐体寸法精度要求を満たせることが可能となる。-X-Y面にはUHF帯高周波用ディップルアンテナ展開機構が実装されており、ISS放出から数秒後に軌道面上にて展開する。太陽電池パネルはプリント基板を介して他の5面に各面2枚ずつ

12

つ、計 10 枚貼付されており、姿勢制御及び衛星運用に必要な電力量を確保する。アクセサリボードは X 面に設置されている(表 1)。なお、本造機体の各所に適切な形状の貫通孔を設けることで、衛星表面実装部品と内部電子基板との電気的インターフェースを確保している。

3.2 衛星ソフトウェア設計

LignoSat のバスシステムには、九州工業大学により開発され、実績のある BIRDS⁴⁾バスプラットフォームを利用することで信頼性を高めることに努めている(図 2・3)。地上局からのコマンドに基づき各センサーによって取得された測定データは、搭載の PIC マイクロコントローラーによるデータ処理を経て収集・保存され、UHF 帯通信を用いて地上局へと伝達される。なお、バッテリー電圧や温度などの基礎データ(ハウスキーピングデータ)は CW 通信により、その他の各種ミッションデータは FM パケット通信によりダウンリンクを行う。

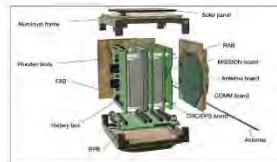


図 2 LignoSat 内観

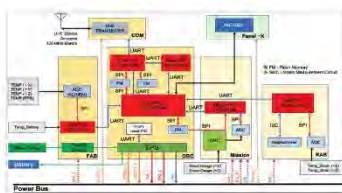


図 3 システムブロック図

13

ズの確認試験を行う。更に、交信時のロスができる限り低減可能な地上局ハードウェアの構築および管制用ソフトウェアの実装に取り組み予定である。



図 5 UHF 帯用アンテナ展開機構

4.3 電源系

バッテリーとなる Ni-MH 電池の充放電特性を解析するためのシステムを構築し(図 6)、高真空環境試験や振動試験をはじめとした各種環境試験後においても安定した電気特性を保持可能な電池を選定した。選定した電池は、EM やフライトモデル(Flight Model: FM)用/バッテリーとして採用する。今後は、EM を用いて各電子基板における消費電力を見積もり、軌道上での発電量及び衛星運用に伴う消費電力量の収支に問題がないことを確認していく予定である。



図 6 電池充放電特性解析システム

4.4 構体系

ISS の超小型衛星放出インターフェースの規格に基づき、本造機体およびアルミフレームの最適な形状を検討し、EM の構体系の詳細な設計を進めている。今後は、EM 完成後改めて振動試験(QT レベル)を実施し、その構造設計に問題がないことを検証する。

おわりに

本稿では、超小型木造人工衛星 LignoSat のミッション定義や基礎設計事項および関連する各種試験結果、そして現在の開発状況について紹介した。宇宙機構造材料としての木材の利用は世界初の画期的な取り組みであるが、京都大学において人工衛星を包括的に開発することは半世紀の試みとなっており非常に意義のある挑戦であると考えている。また、京都大学では、宇宙環境に耐えた木材の基礎物性や細胞壁組織構造がどのように変化するのかを直接検証するため、宇宙航空研

- 15 -

3.3 地上局システムの開発

人工衛星との通信用地上局として、2020 年春に京都大学敷地内に UHF/VHF 帯通信対応のアマチュア無線通信局を開局した(北緯 35.03 度、東経 135.79 度)。本設備により、アマチュア衛星の自動追尾・交信が可能となっている(図 4)。今後は地上局ハードウェアの整備を随時行うとともに、管制用ソフトウェアの開発・実装に着手し、衛星運用に必要な各種機能の準備・テストを行う計画である。

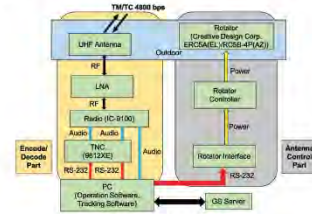


図 4 地上局システム系統図

4. 現在の開発状況および今後の展望

各バスシステムの開発状況および今後の開発展望について紹介する。

4.1 コマンド&データ処理系

九州工業大学の BIRDS バスプラットフォームに準拠し、LignoSat 搭載用の各種電子基板の基礎設計を完了した。図 2・3 中に示すバックプレーンボード(BPB: Back Plane Board)、フロントアクセスボード(Front Access Board: FAB)、OBC/EPS ボードそれぞれについて、電気的・物理的接続を準備し、通信信号が間違なくやりとりされることを確認済みである。今後は、各基板間の信号のやりとりを外部からモニタリングできるように相互通信評価試験系を構築し、EM 搭載用ソフトウェアの開発に着手する計画である。

4.2 通信系

LignoSat では、アンテナエレメントを衛星表面に各々固定している釣り糸を加減して開き切ることで、宇宙空間にてアンテナを展開可能である(図 5)。このような機構は、九州工業大学の BIRDS 衛星をはじめとした多くの CubeSat にて既に利用実績のある展開手法である。本展開機構の構築に必要な部品のほとんどを我々は木造化しているため、展開に際して十分な保持強度があるかを検証するために地上展開試験を複数回行い、その信頼性を確認してきた。今後は、電波増強にて EM を用いた電波発射地上試験を行い、使用するアンテナの最適化設計および衛星型における信号ノイ

- 14 -

究開発機構(JAXA)の簡易材料暴露実験ブラケット(Exposed Experiment Bracket Attached on i-SEEP: ExBAS)を用いた木材試料の宇宙環境模擬実験を進めている。これらのプロジェクトが木材の宇宙材料としての利用法の提唱に繋がり、宇宙木材産業を実現させる契機となることを我々は期待している。

謝辞

BIRDS バスプラットフォームについて指導して頂いた九州工業大学に感謝いたします。

参考文献

- 1) 三木健司, 村田功二, 清水幸夫, 藤谷芳文, 土井隆雄: 宇宙における木材資源の実用性に関する基礎的研究, 第 34 回宇宙構造・材料シンポジウム; 講演集録, SA6000137022, 2018.
- 2) 田東元喜, 三木健司, 村田功二, 日井浩明, 藤谷芳文, 清水幸夫, 土井隆雄: 木造キープサットの概念設計, 第 63 回宇宙科学技術連絡会議, JSASS-2019-4161, 2019.
- 3) "JEM Payload Accommodation Handbook-Vol.8" https://humans-in-space.jaxa.jp/kibouser/library/item/jx-esp_8d_en.pdf
- 4) Taiwo Raphael Tejumola, BIRDS Project Members, BIRDS Partners, George Maeda, Sangkyun Kim, Hirokazu Masui, Mengyu Cho: Overview of Joint Global Multi-Nation Birds Satellite Project, 31st International Symposium on Space Technology and Science, Matsuyama, Japan, 2017.

京都大学 SIC 有人宇宙学研究センター

<https://space.innovationkyoto.org/>

〒600-8501 京都府左京区吉田本町 吉田キャンパス本部棟 総合研究 1G 階 208 号室

代表人: 木造人工衛星製作チーム 梶川祐樹 岡井崇輔

Tel&Fax: 075-753-5129 Email: spacewood@ma2.adm.kyoto-u.ac.jp

SIC 有人宇宙学研究センター NewsLetter No.12

2022 年 2 月 1 日発行

- 16 -

られました。具体的には通信系には CW 通信とパケット通信の 2 つがあり、衛星の基本的なデータを CW 通信で、衛星内の詳細のデータがパケット通信で行われます。その中でもパケット通信が成功していないのは、図 1 に示されるように実測波形と理論波形がほとんど一致する結果を得ることができませんでした。以前九州工業大学へ検品した際は動作不調でしたので、現在原因を調査中です。



図 1 実測波形 (左図) と理論波形 (右図)

さらに地上局の確認も行っており、基板上から送信された電波を地上局でデータとして受信する機構の確認をしたら、地上局側からの不調が確認できました (図 2)。製造会社の方が来ることによって多くの問題が解決した非常に有意義な時間でした。今後は基板を使用した、全体評価のフェーズに入っていく予定ですので、今まで以上に動作確認を慎重に行いたいと思います。(菊川祐樹 記)



図 2 計測の様子

低圧下樹木育成プロジェクト紹介 Arduino 講習会 #3

先月紹介した Arduino 講習会 #2 の後半部分です。第 2 回後半では時刻計測と LCD への出力について学びます。

時刻計測

- 6 -

Arduino で温度、湿度、CO₂ 湿度以外に時刻も出力しておきたい場合があります。そのような場合は、時刻を Arduino で取得して記録する必要があります。この章では、時刻をどのように計測するかを学びましょう。ポプラ育成実験では、RTC (リアルタイムクロック) を用いて時刻を測定しています。必要になるのはこのようなものです。

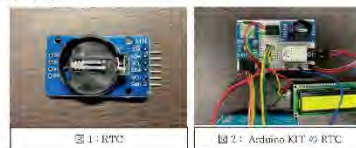


図 1: RTC

図 2: Arduino KIT の RTC

それでは、この機器の使い方に移りましょう。参考しているのは以下の HP です。

<https://101010.fun/iot/arduino-real-time-clock.html>

まず、以下のように配線を組んでください。I²C、I²C、I²C、I²C はリアルタイム通信の一種 I²C (アイスクエアドレー) 通信で使われる PIN です。



図 3: RTC の配線

時刻計測についてもライブラリがあるので有難く使わせて頂きましょう。次のようにダウンロード下さい。

スケッチ → ライブラリをインストール → ライブラリを管理 → 「DS3232RTC」で検索 → インストール (Install all) を選択



図 4: DS3232RTC のライブラリ

これで準備は完了です。それでは、実際に RTC を使っていきます。プログラム

- 6 -

「sketch_2_2_DHT_RTC_v1.0.ino」をダウンロードして見てみましょう。HP にあるプログラムとは少し変更があります。DS3232RTC.h の仕様が半年前あたりで更新されたようで、今ネットに出回っているプログラムではエラーが出る場合があります。(この資料を作っている私もその間にハマりました。) ホームページのプログラムからは、最初の方を変更しています。

ここでのプログラムのコメントもいくつかチェックします。最初の「setTime」で現在の時刻をセットします。記入する値は、「時、分、秒、日、月、年」です。注意ポイントですが、ポプラ育成実験では、実験開始の日時や Arduino の不調を直して実験装置を再開させた日時を書き込むことになります。

loop の中身に移りましょう。時刻を取得する最初の 2 行はおなじみだと思いがちですが、そしてその後の「Serial.println」で年月日、時刻をリアルモニターに出力しています。そして、1000ms 毎にこのループを繰り返しています。

それでは、このプログラムをコンパイルして書き込みましょう。そして、リアルモニターを開くと、図のように、時刻 (と温度湿度) が 1 秒ごとに出力されるようになります。ポプラ育成実験では、時刻を LCD と SD カードに書き込んでいますが、やり方はほぼ同じです。(LCD は下の章、SD カードは次回扱います。)



図 5: シリアルモニターの様子

LCD (Liquid Crystal Display)

まずは、LCD (液晶ディスプレイのこと) に時刻を出力しましょう。LCD への出力はそれほど難しくありません。ライブラリがあるので活用します。

スケッチ → ライブラリをインストール → ライブラリを管理 → 「LiquidCrystal I2C」で検索 → インストール



図 6: LiquidCrystal I2C

まずは回路を組み立ててみましょう。

(今まで作成してきた、温度湿度センサー等の配線はそのままだ) SCL は A5 へ、SDA は A4 へ、VCC は 5V へ、GND は GND に接続しましょう。先ほどの RTC など配線の色を合わせるとうかりやすいですね。

配線は見本も参考になるべく綺麗に作成してみましょう。ポイントは、センサーと LCD で共通して使用する A4 や A5 をブレッドボード上に移してしまい、そこにセンサー類の配線を配置する点です。配線の組が



図 7: LCD の配線

- 7 -

部分は完成例を参考にしましょう。

参考プログラムは「sketch_2_3_LCD_RTC_v1.0.ino」です。このプログラムは、時刻だけを出力する本場にシリアルモニターも付きます。ダウンロードして見てみましょう。

プログラムの説明です。LiquidCrystal I2C lcd(0x27,16,2); ポプラ育成装置でも全く同じ仕様になっています。つまり、16 列 2 行の LCD を用いているということです。0x27 は通信の時に必要なアドレスと見做して下さい。基本的には、どの LCD も 0x27 です。

lcd.setCursor(0, 0); LCD の 0 列 0 行目にカーソルを持ってくるということです。縦行の行と列の言い方が決まっています。(縦行の行は 1 行 1 列とありますが、Arduino は 0 列 0 行と違います。行は列数は 0 から始まります。) 実際に書き込みをしてみて、時刻が正しく表示されることを確かめて下さい。リアルモニターも同じように出力されていることを確かめるのもいいでしょう。

- 課題 1 プログラムの lcd.setCursor(0, 0); を変えてみて、どこに何が表示されるのかを確認しましょう。また、年月日まで出力されるプログラムにしましょう。
- 課題 2 (重要) 時刻だけでなく、温度湿度も LCD に出力してみましょう。(かなりポプラ育成装置の LCD 表示に近づいてきました！)
- 課題 3 (余裕のある人向け) 好きな出力を組み合わせよう。スイッチで出力を切り替えたりするのも良いでしょう。

※課題 2 の解答例: 「sketch_2_4_LCD_RTC_DHT_v1.0.ino」

今まで作成してきたプログラムを合わせていけば作成可能です。配線は今までの講習で完成しているはずですね。(ぜひプログラムも自分で作成してみましょう！) 今までのプログラムをコピー＆ペーストで繋ぎ合わせるだけで大丈夫ですが、自分でプログラムを書くと、エラーが出るものでも...

LignoSat 紹介 木造人工衛星学生開発チーム MISSION 班

今回は LignoSat の MISSION 班の活動をご紹介します。今回は、MISSION 班が行っている、LignoSat のミッションの一つである、ひずみ測定を行う内部電子基板の Mission ボードの地上試験の概要についてご紹介します。Mission ボードの地上試験は、①外型の確認、②電源試験、③測定精度の試験、④宇宙環境試験、の大きく 4 つの項目からなります。

①の外型の確認に関しては、LignoSat の規定の外径に合うか、他の基板や配線との問題、重量などを確認いたしました。次に②の電源試験では、接続していない、各種出力ができるか、などを確認いたしました。③の測定精度の試験では、ひずみ測定の精度を確認いたしました。測定データの線形性や時間、温度依存性などを調査し、この基板によるデータの信頼性の担保を行うとともに、次の基板への改善点と考えました。最後は④の宇宙環境試験では、熱サイクル、振動試験、真空試験や、他基板とのノイズなどを調べます。

- 8 -



図1 Missionボード地上試験の様子

研究紹介 山数簡亮 京都大学大学院総合生存学館 教授 SIC 有人宇宙研究センター長

皆さんは宇宙に出るにあたって、何が問題になると考えますか？我々が考えている二大障害が、低重力と宇宙放射線被ばくです。さて、その宇宙放射線被ばくはどのように予測、計測できるとお考えですか？まず宇宙に出ると、地上では全く問題にならない低重力宇宙線 (GCR) による被ばくが大きな問題になります。火星表面では1日あたり 188-225 $\mu\text{Gy}/1$ と測定され、コンスタントに降り注ぐ定常値が非常に大きな負担になります。月面においては、1日あたりおおよそ 300 μGy 以上[2]という観測結果が示されています。GCR は太陽活動動とは負の相関関係があると言われており、太陽活動期には減るなどされています。この相関性から GCR による被ばくを適切に予測する宇宙における被ばく回算の第一歩ではありますが、これとは別に、太陽活動期には太陽面での爆発現象が発生した際、コロナ質量放出 (CME) に伴う太陽高エネルギー粒子 (SEP) が地球月、あるいは火星を直撃すると、これらよりもはるかに恐ろしい被ばくがもたらされます。この SEP に伴うそれぞれの惑星での被ばく量と、その発生確率をおおよそ予測し、さらに言えば、実際にこれらが発生した際の経路と予想到達時間などを適切に予測し、その回避措置を行うことが宇宙開発においては非常に重要であると考えられます。

我々のグループ[3]では3年前より、航空機被ばく計に本モデルを適用し、合計7つの代表的な空路と、2000 年以降に発生した SEP に伴う地上レベル上昇イベント (GLE) による四次元放射線空間データを用いて、一回の飛行で 1mSv に、またある 1 時間前後に 80 μSv に達する確率をそれぞれ計算しました。それによると、被ばく量低減対策が必要となる太陽フレアの発生頻度は、積算線量 (1mSv) は 47 年に 1 度、また、最大線量率 (80 $\mu\text{Sv}/\text{h}$) は 17 年に 1 度と試算されました。

- 9 -

また同時に、太陽での発生確率の推定をもとに、他の恒星でもフレアの発生確率を推定することができれば、その恒星を周回するハビタブル惑星の想定被ばく量が推定できると考えました。その成果が 2019 年に発表された論文 (Yamashiki et al. 2019 ApJ) [4]です。この論文においては、それぞれの特徴的なハビタブル惑星における、1 年に 1 回発生する規模のスーパーフレアに伴う被ばく量を推定しました。

さて、これらの恒星においては、太陽よりもはるかに強いスーパーフレアが発生することが考えられます。現在までに太陽系で観測された最も強い (すなわち、高エネルギーの陽子の割合が多い) GLE イベントは、1956 年に発生した GLE5、あるいは 1989 年に発生した GLE42 & 43 と言われています。しかしながら、現在の太陽から観測されたスペクトルが、今後発生するフレアをすべて代表しているとは言えません。なぜなら、さらに強いスーパーフレアが発生すると、プラズマがさらに加速され、現在までに観測されたスペクトルでは考えられないほどの高いエネルギーをもった陽子が到達する可能性があるのです。このスペクトルについては、今まで全く未知の世界ですが、2022 年に NASA/GSFC の Vladimir Airapetian (SIC 特任教授) 氏のグループが、G 型星の仮想的なより活動性の高い状態での様々なスペクトルを計算しました (Hu et al. 2022 Sci. Adv.) [5]。このスペクトルを用いて太陽系外惑星の被ばく量の再評価を行っています。同時に、これらの恒星から放出される極紫外線 (XUV) によって、これらの惑星の大気は早い時代から剥ぎ取られた可能性もあり、これらの総合評価を考えると、ハビタブル惑星としては、かなり致命的な影響を受ける惑星も存在する結果が出ています。本研究紹介においては、その中の結果の一部を示すこととします。計算に用いた新たなフルエンス[5]は GeV オーダー以上のエネルギー帯の割合が高く、惑星大気の透過率が従来のものに対して高いのが特徴です。具体的には大気透過率の顕著な劣化傾向を当て、フレア発生頻度 1 年に一度のフレアと、その黒点面積や表面温度から推定される最大のフレアエネルギーから適用可能と判定される恒星高エネルギー粒子の想定フルエンスを入力して過去研究 [4] によるモンテカルロ計算コード PHITS を用いて、3 つの異なる大気 (N_2+O_2 , CO_2 , H_2) の場合の大気シャワーを計算し、高エネルギーの被ばく量の推定を行ってみたい。特に今回、G 型星、K 型星、M 型星それぞれをホスト星とし、[4]でも評価を試みた太陽系外惑星 (Kepler-1634b, Kepler-283c および Proxima Centauri b) を対象とした再計算を試みました。本研究による計算結果において特に特徴的な恒星 0、地球型大気 (N_2+O_2)、1 年に一度発生するスーパーフレアを想定した被ばく評価について図 1 に結果を示します。

対象とする系外惑星は、やや活動的な G 型星である Kepler-1634 (スペクトル型:G7、表面温度:5637K、半径:0.82 太陽半径、自転周期 19.8 日、年フレア 1.65×10^{33} erg) を周回する Kepler-1634 b (半径 3.19 地球半径、質量:7.76 地球質量、軌道長半径:0.99AU)、Kepler でフレアが観測された K 型星である Kepler-283 (スペクトル型:K5、表面温度:4,141K、半径:0.64 太陽半径、自転周期 18.2 日、年フレア 4.93×10^{32} erg) を周回する Kepler-283 c (半径 1.82 地球半径、質量:4.59 地球質量、軌道長半径:0.34AU)、やや活動的な M 型星である Proxima Centauri (スペクトル型:M5.5V、表面温度:3,050K、半径:0.14 太陽半径、自転周期 82.6 日、年フレア 9.7×10^{32} erg) を周回する Proxima Centauri b (半径 1.07 地球半径、質量:1.27 地球質量、軌道長半径:0.0485AU)、そして 7 つの地球サイズの惑星を有する TRAPPIST-1 (スペクトル型:M8、表面温度:2,560K、半径:0.12 太陽半径、自転周期 3.3 日、年フレア 2.72×10^{32}

- 10 -

erg) の中で最もハビタブルであると考えられる TRAPPIST-1 e (半径 0.918 地球半径、質量:0.636 地球質量、軌道長半径:0.0282AU)、そして比較的おとなしいとされている Ross-128 (スペクトル型:M4、表面温度:3,192K、半径:0.17 太陽半径、自転周期 123 日、年フレア 1.36×10^{32} erg) を周回する Ross-128 b (半径 1.0979 地球半径、質量:1.3989 地球質量、軌道長半径:0.0496AU) を対象とし、比較のため地球と火星の値を示しました (ただし、地球は磁場を地球磁場とし、火星は磁場 0 とした)。また、大気組成はすべての系外惑星で地球型 (N_2+O_2) 大気と仮定し、磁場無しの条件で計算大気深さはちょうど 1 気圧分まで計算を行ない、それぞれ (地球は約 80km 相当、50km 相当、火星大気圧相当、系外惑星大気圧 (系外大気圧 1/10 気圧) 相当、地表最低大気圧相当、地表大気圧相当の被ばく量を示した。

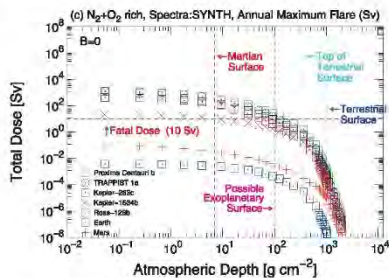


図1 スーパーフレアを想定した被ばく評価

Proxima Centauri b においては、1/10 気圧では 25 Sv の被ばくが見られることが示唆された。TRAPPIST-1 e においては、大気透過が非常に低いという結果も見られるとともに、1/10 気圧では 16 Sv という大きな値が示された。これに対して Ross-128 b においては、1/10 気圧では 466 mSv、地球と同じ大気圧があればほとんど影響がなくなるとも示されている。

同時に、これらの恒星から放出される極紫外線 (XUV) によって、TRAPPIST-1e や Proxima Centauri b などの惑星の大気は早い時代から剥ぎ取られた可能性もあり、これらの総合評価を考えると、ハビタブル惑星としては、かなり致命的な影響を受ける惑星も存在する結果が出ています。また、一つのメッセージとして、地球は、火星よりも太陽に近くにあるわけですが、磁場と大気のおかげでいかに宇宙線被ばくから守られているかということです。地球の大気圧相当と Terrestrial Surface、火星の大気圧相当と Martian Surface としましたが、火星だと仮に同じ太陽高エネルギー粒子

- 11 -

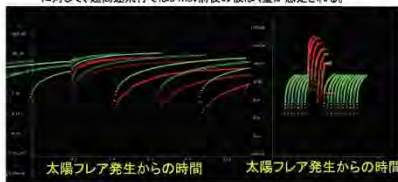
(SEP)を受けたとしても、大気圧が低いとダイオキシン被ばくがないことにより宇宙線被ばくの影響が大きいことが示唆されます。

また、航空機被ばく評価において、Fujita et al. 2021[3]での結論は、現在までに観測されたイベントを中心にして議論を行ってきたわけですが、さらに強いスペクトルを持ったスーパーフレアによる被ばくを考えると、もっと大きな被ばくが懸念される可能性がゼロではないのです。このような SEP による被ばくは、宇宙での活動、特に船外活動 EVA に大きなリスクを生じさせます。月面上においては、星域から外に出た活動時にこれらが到達すると致命的な結果になるのではないかと考えられます。

また、例えば、成層圏を超えて地球上の大都市との間を非常に短時間で飛ぶスペースプレーン構想は、宇宙線被ばくに関してはどのようなことになるのでしょうか？短時間の宇宙飛行は通算航空機での移動に比べて GCR による総被ばく線量を減らすことができるのに対して、SEP が発生した場合、より大きい総被ばく線量を浴びることが我々の計算でわかりますが、その例を下の図に示します。

参考 スペースプレーンによる超高速飛行による被ばく量推定

ローストロン間の超高速飛行 (機体データによる計算) と、スペースプレーンによる超高速飛行 (飛行高度 100km、飛行時間 40 分) との比較。GLE69 に遭遇したと仮定すると、通常飛行では 100 μSv 前後の被ばくに対して、超高速飛行では 3 mSv 前後の被ばくが想定される。



これらのリスクを鑑みて、我々が行っているのは (1) 月・火星での実際の被ばく量の計算 (2) 月面上の構造物に対する想定スペクトルに対する被ばく量評価と (3) 月・火星の燃焼経路のシミュレーションです。(2)においては、様々な材料を用いての被ばく回算を検討しておりますが、特に水や有機物の利用によって新たな活動が見出せる可能性が示唆されています。なお、本研究は、SIC 特任教授の佐藤達彦氏 (JAEA) や、SIC 連携研究員の関大貴氏 (九州大学助教) や、[6] に記したメンバーの協力を得て実施しております。

- 12 -

- 1) Zaitlina, G., Hassler, D.M., Ehresmann, B. et al. (2019). Measurements of radiation quality factor on Mars with the Mars Science Laboratory Radiation Assessment Detector. *Life Sciences in Space Research*, 22, (89-97)
- 2) Shenyi Zhang et al. (2020) First measurements of the radiation dose on the lunar surface, *Science Advances*, 6, eaaz1334
- 3) Mae Fujita, Tatsuhiko Sato, Susumu Saito, **Yosuke A. Yamashiki** (2021). Probabilistic Risk Assessment of Solar Particle Events Considering the Cost of Countermeasures to Reduce the Aviation Radiation Dose. *Scientific Reports*, 11, 17091.
- 4) **Yosuke A. Yamashiki** et al. (2019). Impact of Stellar Superflares on Planetary Habitability. *The Astrophysical Journal*, volume 881.
- 5) Junxiang Hu, Vladimir Airapetian et al. (2022). Extreme energetic particle events by superflares-associated CMEs from solar-like stars. *Science Advances*, 8, 9743
- 6) 山縣博亮, (京都大学), Vladimir Airapetian (NASA/GSFC), 佐藤達彦 (JAEA), 野澤誠太 (University of Colorado/東工大), 朝原裕之, 行方孝介 (国立天文台), 野澤周太 (理化学研究所), 佐々木豊敦, 佐藤健昭, 木村弘み, 栗水圭吾, 高木直哉, 坂東日菜, 野上大作, 柴田一成 (京都大学), 他. ExoKyoto 開発チーム, 恒星高エネルギー粒子のリスクを考慮したバタフライーンの再評価, 日本天文学会 2021 秋季大会 P329a (口頭発表)

京都大学 SIC 有人宇宙学研究センター

<https://space.innovationkyoto.org/>

〒606-8501 京都府京都市右京区吉田本町 吉田キャンパス本部構内 総合研究 16 号館 208 号室

理事長：木道人工衛星製作チーム 栗川祐樹 岡田孝晴

Tel&Fax: 075-753-5129 Email: spaceinfo@mail2.adm.kyoto-u.ac.jp

SIC 有人宇宙学研究センター Newsletter No.12

2023 年 1 月 1 日発行

SIC 有人宇宙学研究センター NewsLetter 2023 年 2 月号 No.14

岡山大学惑星物質研究所の訪問

—宇宙曝露木材試験体の解析と連携協定—

宇宙木材プロジェクトでは、2022 年 2 月 20 日に打ち上げられたシタス補給船運用 17 号機 (NG-17) に木材試験体を搭載し、3 月 4 日より宇宙曝露試験を開始した。試験体は約 10 か月間の経路を経て同年 12 月 23 日に若狭宇宙飛行士によって回収された。本年 1 月 9 日に ISS を離脱した Cargo dragon (Spz26) に乗せられて 1 月 11 日に回収カプセルが地上に到着した。来年度は回収された木材試験体の解析に努める。

宇宙から試料が回収された事例として、日本が誇るさやぶき 2 による小惑星リュウグウからのサンプル/ターンがある。宇宙曝露木材試験体の解析を始めに先立って、小惑星リュウグウ試料の取り扱いを学ぶため、鳥取県三朝町にある岡山大学惑星物質研究所を訪問した (図 1)。参加者は土井隆雄教授、山教海元教授、村田功二准教授、はる賀子氏であった。同研究所の始まりは筑波大学とのかのぼり、戦後は新岡山大学の造形研究所として芸術と地球科学を組み合わせた研究所として発展した。地球科学分野は 1985 年に地球内部研究センターとして設立し、その後の変遷を経て 2016 年に惑星物質研究所となった。地球内部の物質進化から太陽系と生命の起源へ追及する研究へと展開している。現在、16 名のリュウグウ試料が解析の解析解析機器を用いて総合的に解析され保管されている (図 2)。今後の専門性の高い解析解析解析解析のための物質科学的なカタログとして情報公開されている。 (図 3)。

同研究所の中村星三特任教授に研究所の設備を案内していただいた。そして中村教授をはじめとするスタッフの方々からアドバイスを受けた。宇宙木材試験体の分析から始まる解析解析の検討に入った。また解析にあたり、京都大学総合生命学と岡山大学惑星物質研究所の連携協定締結に向けた議論が進められた。2 月上旬には JAXA に届くであろう ExBAS 試験体の受け入れの準備を進める。 (村田功二 記)

図 1 惑星物質研究所玄関



図 2 小惑星リュウグウの試料



図 3 二次イオン質量分析計

九工大出張 # 14 LignoSat MISSION 班

1 月 17 日から 18 日にかけて、LignoSat 学生チーム MISSION 班は九州工業大学において磁気測定試験を行った。LignoSat には磁気センサーが取り付けられており、これは 2 号機において磁気を利用した姿勢制御を行うために使用される予定で、1 号機においては宇宙空間で米道高層内のセンサーが正確に磁気を測定できるかを検証するために使用される。今回の試験では、磁気センサー単体について磁場の変化に対する測定値が線形に変化するかを検証し、実際の磁場に対する測定値の誤差から校正を行った。磁気測定装置には任意の線形磁場を発生させることができるヘルムホルツコイルという装置を使用した。当日はトリプルノイズ環境に置かれ、予定していた時間内にすべての試験を終了した。結果は良好であり、磁気センサーが EM 基板上で正常に動作していることが確認された。今後は、他の基盤の発する磁気の影響を調査するために、完全に絶え立てられた状態で磁気測定を行い、それを基に実際の打ち上げ時の環境において正確な測定が行えるようプログラムを修正していく予定である。 (山本隆大 記)



図 1 LignoSat

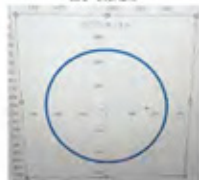


図 2 ヘルムホルツコイル

2 月のイベント

ビル・ネルソン NASA 長官と京都の大学生との交流会

ビル・ネルソン NASA 長官が 2023 年 2 月 11 日京都大学を訪問されます。それを記念して、SIC 有人宇宙研究センター主催、宇宙総合学ユニット共催で、学生との交流会を開催いたします。京都大学と NASA は、2019 年に NASA の Jim Green チーフサイエンティストを招いた講演会を開催しており、のちに紹介する NASA/GSFC の Vladimir Krapotkin 氏が SIC 特任教授として就任されております。また、有人宇宙研究センターの土井隆雄特任教授と、山崎真子特任准教授が NASA ジョージア宇宙センターから宇宙飛行士としてスペースシャトルや ISS 滞在ミッションを行っており、今後有人宇宙に関する連携を強化する予定です。

日時: 2023 年 2 月 11 日 11:00-12:00

参加可能な人: 京都在住 (もしくは周辺) の学生*

*中学生・高校生・大学生・大学院生

*簡単な講演は行いますが、英会話が可能の人

*コロナ感染状況やその他の状況によって、開催方法の変更または中止させていただきます(可能性もありますので、あらかじめご了承ください)

*人数制限がありますので、会場参加は要予約です。

会場: 国際科学イノベーション棟 5 階 シンポジウムホール

<https://www.saci.kyoto-u.ac.jp/innovation/facility/>

<https://www.saci.kyoto-u.ac.jp/innovation/>

プログラム

11:00-11:20 ビル・ネルソン長官の講演

11:20-12:00 質疑応答

司会: 土井隆雄 特任教授 (宇宙飛行士)

通訳: 山教海元 教授 (SIC 有人宇宙研究センター長)

& 富田アナ 氏 (大学間総合生命学講座 ケンブリッジ大学博士)

申し込み: 以下のリンクから申し込みください。

<https://docs.google.com/forms/d/e/1FAIpQL5d3Yk7CPS4KCCe4TUSi-wyGKcNylmeSnnB1bq6K4W6Z7A/viewform>

<https://space.innovationkyoto.org/2023/01/24/dialogue-with-nasa-administrators/>

(山教海元 記)

**Dialogue with
NASA Administrator
Bill Nelson**

[Date] 11 February 2023 11:00 – 12:00
[Venue] Symposium Hall (5F), International Science Innovation Building
 Kyoto University

Only students are eligible to participate.
[Application form] [CLICK HERE](#)

(Program)
 11:00-11:20 Lecture by Senator Nelson
 11:20-12:00 Question & Comments
 Closing

Chaired by Professor Takao Doi, Astronaut.
 Translation made by Professor Yosuke A. Yamashiki & Ms. Kiana Tomita

(About Nelson Administrator)
 On May 3, 2021, Senator Bill Nelson was sworn in as the 14th Administrator of NASA, tasked with carrying out the Biden-Harris Administration's vision for NASA.
 In 1980, Nelson participated in the 24th Space Shuttle flight, orbiting the earth 38 times in six days. Since his time in Congress, Nelson has spearheaded NASA's Earth Science program, introduced numerous bills to combat and mitigate the effects of climate change, and has been a vocal proponent of STEM career training and education programs.

SIC 宇宙科学教育センター
 Organizer: SIC Human Spaceology Center, GSAIS, Kyoto University
 Co-organizer: Kyoto University Unit of Synergistic Studies for Space

- 5 -

2月のイベント

第 16 回 宇宙ユニットシンポジウムのお知らせ

テーマ：宇宙開発時代をどう生きぬくか ―大学の役割を問い直す

2023 年 京都大学宇宙総合学術ユニット 第 16 回シンポジウム

**宇宙開発時代をどう生きぬくか
―大学の役割を問い直す**

2.11 ⑤ 13:00 ~ 17:00
 特別講演：はやぶさ 2 が切り拓いた宇宙開発の新時代
 講師：渡辺 隆一「宇宙科学研究所長兼教授」
 ポスターセッション発表：「宇宙研究の広場 2023」

2.12 ⑩ 10:00 ~ 17:00
 講演セッション
 1. 宇宙科学技術開発の未来
 2. 宇宙開発と社会の関わり
 3. 宇宙開発と社会の関わりと教育
 パネルディスカッション：宇宙開発と人材育成

参加無料・事前申込が必要です
 ポスター発表と質疑の申し込みはウェブから
<https://www.usss.kyoto-u.ac.jp/symp/16th/>

アルデミス 1 号が打ち上げられ、有人月探査「アルデミス」計画は本格的に始まりました。一方、民間による宇宙開発も加速し、宇宙開発に伴う諸問題の検討に従事する人材の育成が急務の課題となっており、そのため大学の果たすべき役割は大きいといえます。宇宙ユニットでは、現在進行している宇宙開発の新たな局面について、市民と研究教育者の対話を通じて交流を深め、宇宙関連分野を活性化することを目的にシンポジウムを開催します。

一般参加申し込み（対面参加のみ） 応募締切：2023 年 2 月 2 日（木）

<https://www.usss.kyoto-u.ac.jp/symp/16th/>

日時：2023 年 2 月 11 日（土）・12 日（日）

場所：国際科学イノベーション棟 5 階（京都大学吉田キャンパス）

※ポスター展示交流会につきましては、新型コロナウイルス感染防止の観点から、施設規則によりポスター発表以外では入場いただけません。
 （土廣 啓子 記）

- 6 -

低圧下樹木育成プロジェクト紹介

Arduino 講習会 # 4

1 はじめに

前同まで、温度の測定、温度・時刻のモニター表示まで学びました。今回は、CO₂ の計測と SD カードへの記録について学びましょう。（講義も残り半分です。頑張ってください。）

2 CO₂ の計測（K30 センサーについて）

ボラ育成実験で重要なパラメータが、CO₂ 濃度です。実験では、チャンバー内を約 500 ppm に制御することを目標としています。CO₂ の測定方法について学びましょう。

実験時、Arduino による CO₂ 計測で使用するセンサーは「K30」です。（1 つ 1 万円を超える高いセンサーです。）このデータシートも配布します。興味のある人はぜひ読んでみましょう。今回の講習では、すでに記録が完了しているセンサーを使っていますが、実際にはこのデータシートを確認して必要なピンと配線を半田付けする必要があります。データシートには他にも精度や使用可能な温度など大切な情報が多く掲載されています。

今回は、「アナログ出力」と UART 通信による出力を行います。（詳細はこのあと説明します。）アナログ出力の場合には、「G0、G+、OUT2」 UART 通信による出力の場合には、「G0、G+、Rx、Tx」の PIN が使われていることを確認しましょう。

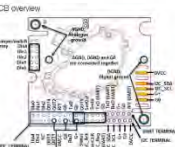


図 1: K30 センサーの PIN 配線 (K30 データシートより)

3 CO₂ の計測（アナログ出力）

まずは、電圧値を利用して、濃度を測定する方法について紹介します。CO₂ 濃度のよりに連続データを取得する際に利用されるのは「出力の電圧値を、測定したい連続データに対応させる方法」です。電圧値を濃度に応じて変化させて出力し、それをプログラムで濃度値に戻すというやり方です。今回は「OUT2」から電圧値が出力されます。

プログラム作成にあたり、追加でライブラリをダウンロードする必要があります。まずは、以下の URL を開きましょう。自動で ZIP ファイルのダウンロードが始まります。

<http://www.co2meters.com/Documentation/AppNotes/AN126-K30-sensor-arduino-uart.zip>
 次に、Arduino IDE に戻って、「スケッチ」内の「ライブラリをインストール」、「ZIP 形式のライブラリをインストール」を選択します。あとは、ダウンロードしたところのフォルダーに移動して、先ほどダウンロードした ZIP ファイルを選択すれば OK です。

プログラムは、「sketch_3_1_LCD_RTC_DHT_K30_v1.0.ino」を使います。プログラムをダウンロードして見てみましょう。プログラムで大事な部分を紹介いたします。特に K30 センサーに関連する部分を

- 7 -

確認しましょう。

```
const int analogPin = A0;  
K30 センサーの電圧値を A0 pin で受け取るために変数を定義しています。  
int ppmV = readPPMV();  
プログラムの最後で定義した関数 readPPMV()を用いて CO2 濃度を取得します。関数の詳細は実際に読んでみましょう。（analogRead が使われていますね。）
```

それでは、アナログ出力の場合の配線を組んでみましょう。長い配線がついている K30 センサーを用います。これを本のように取り付けます。（赤、黒の配線は今まで通り 5V、「GND」に繋ぎ、青い配線を「A0」に繋ぎます。）これで配線の準備は完了です。

課題 1 プログラムを確認しながら、K30 と Arduino の接続を完成させましょう。

最後に、プログラムをコンパイルして、書き込みましょう。すでに LCD の設定もされているプログラムですので、種別に CO₂ 濃度が時刻の横に出力されている様子が見えます。

4 CO₂ の計測（UART 通信による出力）

K30 では、電圧値を読み取って CO₂ 濃度を記録するアナログ出力の他に、UART 通信を用いて濃度を出力する方法があります。これについても解説します。実験装置では UART 通信による出力を行なっています。

以前「SDA」や「SCL」pin が出てきたときに、「I2C 通信」という言葉を思い出しました。これはシリアル通信の一種ですが、UART 通信もシリアル通信の一種です。（詳しくは「非同期型シリアル通信」と呼ばれます。I2C 通信は「同期型シリアル通信」に分類されます。）

UART 通信では、「Rx」と「Tx」という信号ラインが使われます。それぞれデータ受信用、データ送信用のラインになっています。K30 にも Arduino 側にも受信信号ライン、送信信号ラインが存在しています。そのため、実際に配線するときは、「Rx」と「Tx」、「Tx」と「Rx」を接続する必要があります。

それではプログラムのチェックです。「sketch_3_2_LCD_RTC_DHT_K30_v1.0.ino」をダウンロードして下さい。先ほどと同様に、K30 に関連する部分を中心に確認してみてください。重要な部分は以下です。

```
kSeries K_30(8,9);  
これは kseries.h に含まれている関数の 1 つです。これで Arduino の 8 番 pin を Rx、9 番 pin を Tx とします。つまり、8 番 pin をセンサーの Tx、9 番 pin をセンサーの Rx と繋ぎ合えば OK です。  
int ppmV = K_30.getCO2('p');  
これも kseries.h に含まれている関数の 1 つです。これで K30 センサーから、ppm を単位として CO2 濃度を取得します。
```

- 8 -

ただし、 α は抵抗値のポアソン比であり、 $\Delta S/S = -2\nu\epsilon$ なる関係を用いた。ブリッジ回路が平衡状態 ($R_1R_3 = R_2R_4$) にあれば、出力電圧 Δe は

$$\Delta e = \frac{a}{(1+a)^2} \left(\frac{\Delta R_1}{R_1} - \frac{\Delta R_2}{R_2} + \frac{\Delta R_3}{R_3} - \frac{\Delta R_4}{R_4} \right), a = \frac{R_2}{R_1} = \frac{R_3}{R_4} \quad (4)$$

と表される。 $R_1 = R_2 = R_3 = R_4 = R$ とし、 R_3 をひずみゲージの抵抗値とすれば、 $\Delta R_1 = \Delta R$ 、 $\Delta R_2 = \Delta R_3 = \Delta R_4 = 0$ なる関係が得られる。 よって、式(4)は

$$\Delta e = \frac{1}{4} \frac{\Delta R}{R} E = \frac{1}{4} K \epsilon E \quad (5)$$

と書き表され、ひずみ ϵ に比例する出力電圧 Δe が得られることがわかる。 なお、この出力電圧も小さいため、アンプによる増幅回路を実装する。



図 2 2軸ひずみ測定ゲージ

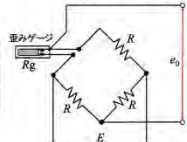


図 3 ホーントストブリッジ回路

2.2 ひずみ測定システムのシステム設計

一般に 1 グレード 2 線式結線法では、リード線が長い場合や銅、リード線を使用する場合、リード線の抵抗値が変動する。リード線の正確には抵抗温度係数の大きい赤線を使用するため、リード線の抵抗値そのものは小さくても抵抗変化分は無視できない熱出力となると知られている。このリード線の抵抗変化によるノイズを排除するため、LignoSat におけるひずみ測定システムでは二線式結線法を使用する。

上記のひずみ測定系を制御する内部電子基板 (ミッションボード) のブロック図を図 4 に示す。外部電源入力値 (5 V) を DC/DC コンバータおよび LDO (Low Drop Out) レギュレータによりそれぞれ 3.3 V デジタル値と 3.3 V アナログ値に整流する。この二つの装置には過電流保護装置が実装されている。X 面および Z 面両側に貼付されたひずみゲージからコネクタを介してミッションボードにハーネスが接続され、ブリッジ回路にブリッジ電源スイッチを介して 3.3 V アナログ電圧が入力された後、信号はアンプによる昇圧を受け A/D コンバータへ入力される。なお、ブリッジ電源スイッチおよび出力調整電圧は、ミッションボード内の PIC マイコンによる ON/OFF 制御信号によってコントロールされる。A/D コンバータから PIC マイコンに

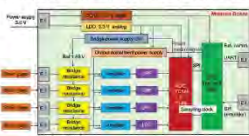


図 4 ミッションボードのシステムブロック図

- 13 -

SPI 通信で測定データを送信するとともに、PIC マイコンから A/D コンバータにセレクト制御信号をアログ入力して送信する。PIC マイコンは OBC (On Board Computer) と UART 通信により、またフラッシュメモリ SPI 通信により信号のやり取りを行う。

3. LignoSat の熱設計

3.1 構体内における温度計測ミッション

LignoSat が行うもう一つのメインミッションとして、温度センサーを用いた衛星構体内における多点温度計測を検討している。LignoSat の内部温度の空間分布を表 1 に示すような 11 個の温度センサーにより計測し、軌道上におけるその時間的変化をリアルタイムで追跡する。

一般に材料の抵抗率は温度に依存することから、軌道上における金属抵抗線の抵抗率変化を考慮に入れ、ひずみ計測系の設計が重要である。即ち、ひずみ測定の対象となる X 面および Z 面における木造構体の表面温度を計測することが不可欠である。木材の表面温度を測定するにあたり、温度センサーを木材に設置する必要があるが、センサーの表面積は小さく十分な接着力を確保することが難しい上に、接着剤による温度計測精度の低下が懸念される。更に、木造構体に接着されたセンサーと内部電子基板を電気的に接続するには、針路上の工場の必要である。

これらの課題を解決すべく、我々は温度センサーを搭載した小型電子基板 (温度センサー基板) の設計を進めている (図 5)。熱伝導面が構体側、温度センサーとコネクタが搭載された面が衛星内部側を向く。このような基板を宇宙用の絶縁性接着剤を用いて木材表面に貼着する。温度センサーと木造構体はサーマルビードを介して物理的に接続することで、木造構体の表面温度を測定する。また、温度センサー基板上のコネクタからハーネスを伸ばすことで、温度センサーと内部基板を電気的に接続する。



図 5 温度センサー基板。(上) 表面、(下) 断面

3.2 数値シミュレーションによる局域熱解析

温度センサーによる構体内温度計測ミッションに先立ち、宇宙全航一人工衛星間における熱的入出力を

- 14 -

数値モデル化することで軌道上における衛星各部の温度を予測するとともに、各種電子機器が動作温度範囲を逸脱しないかを事前に調査することは重要である。本研究では、宇宙空間における衛星の熱のやり取りとして、(1) 太陽光による熱入力 Q_s 、(2) 地球からの太陽光のね返り (アルベド) による熱入力 Q_a 、(3) 地球赤外放射による熱入力 Q_{ge} 、(4) 衛星から宇宙空間への熱放射 Q_{sat} 、(5) 衛星内部における熱伝達 Q_{int} の 5 つのみを考慮した簡易な熱解析モデルを構築し、熱方程式を 4 次の Runge-Kutta 法により数値積分して解くことで、LignoSat 表面温度 T_1 および構体内内部温度 T_2 の予測を行なった。ただし、(5) 衛星内部における輻射熱交換においては、衛星の熱が比較的一様と考えられる部分を一概に、構体内にはバタリーののみ、衛星表面には木板制・太陽電池パネル・アルミフレームにより構成されているとした。なお、衛星表面および内部は熱伝導的にほぼ連続されているため、熱伝導によるエネルギーのやり取りはないと仮定した。

温度 T_1 、 T_2 それぞれについて熱方程式は以下のよう表される。

$$C_1 \frac{dT_1}{dt} = Q_s + Q_a + Q_{ge} - Q_{sat} \quad (6)$$

$$C_2 \frac{dT_2}{dt} = Q_{sat} - Q_{int} = \alpha S (T_1^4 - T_2^4) \quad (7)$$

ここで、 C_1 および C_2 はそれぞれ衛星表面および内部の熱容量、 α は衛星表面の太陽光吸収率、 E_s は太陽定数 (1370 W/m²)、 n は衛星の入射面積係数、 A は衛星パネル 1 枚あたりの面積、 m は衛星から地球を見た時の立体角係数、 a はアルベド係数 (0.33)、 ϵ_s は衛星表面の赤外線放射率、 E_g は地球の放射エネルギー密度 (240 W/m²)、 σ は Stefan-Boltzmann 定数 (5.67×10⁻⁸ W/(m²・K⁴))、 ϵ は衛星表面の熱放射率、 S はバタリー表面積である。 α および ϵ_s ($= a$) は、衛星表面における木板制・太陽電池パネル・アルミフレームの表面積の比によって決まる。表 2 に、LignoSat の熱構造モデル (Structural Thermal Model: STM) の寸法などを参考に示す。今回の数値計算で用いた各パラメータの値を示す。

パラメータ	記号	値
衛星表面の熱容量	C_1	791 J/K
衛星内部の熱容量	C_2	36.8 J/K
衛星表面の太陽光吸収率	α	0.84
入射面積係数	n	1.4
パネル 1 枚あたりの面積	A	0.00861 m ²
立体角係数	m	0.66
衛星表面の赤外線放射率	ϵ_s	0.86
衛星表面の熱放射率	ϵ	0.86
バタリー表面積	S	0.004 m ²

本計算では、初期時刻 $t = 0$ を国際宇宙ステーション (International Space Station: ISS) からの放出時刻として、軌道上における日照時刻と日陰時の異なる時間区分毎に方程式 (7)、(8) を連立して解くことで、温度 T_1 、 T_2 の時間変化を求めた。日照率は 0.33 と仮定した。なお、放出時の初期条件は常温 ($T_1 = T_2 = 27^\circ\text{C}$) であるが、時間区分毎の初期条件は、前時間区分の最終状態の温度を用いた。計算の結果、 T_1 、 T_2 とともに放出後 3 周目程度までは定常状態に到達し、表面温度 T_1 の変動範囲はおよそ 3~27℃ であり、内部温度 T_2 についてはおよそ 9℃~20℃ である。

- 15 -

あった (図 6)。本計算結果から、軌道上における衛星の温度は各電子機器の使用可能温度の定常範囲内に収まることが予想された。

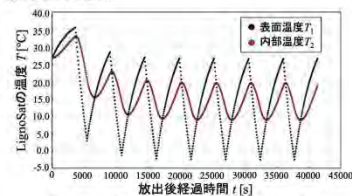


図 6 LignoSat の表面および内部温度の時間変化の計算結果

3. アマチュア無線ミッション概要

LignoSat では上記のミッション以外に、全世界のアマチュア無線家を対象とした双方向通信サービスを提供するミッション (アマチュア無線ミッション) を展開予定である。我々は全世界のアマチュア無線家に対し LignoSat へ UHF 帯 FM パケットアップリンク信号を送信する機会を提供する計画である。LignoSat はアップリンクされたパケットデータから各無線局のコールサインを抽出し、何らかの追記メッセージとともに UHF 帯 CW ダウンリンクにより応答する。このような FM パケットアップリンクと CW ダウンリンクを用いた単一 周波数帯 (UHF 帯) による相互通信の計画は世界初であり、アマチュア衛星を介した相互通信の更なる展開への契機が予想される (図 7)。



図 7 アマチュア無線ミッションの概観図

- 16 -

図 8 に、FM パケットアップリンク通信で使用する AX.25 プロトコルのデータ構造を示す。このデータ中の送信元アドレス（コールサイン-SSID により構成）からアップリンクされたアマチュア無線局のコールサインを抽出する。また同時に、アップリンク情報から送信者による任意のメッセージを取り出す。その後、CW ダウンリンクによりこれを送り返すことで受信成立と定義し、受信が成立した方には受信証を発行する予定である。同時に接收局からのアップリンクを受信した場合は、1 対 1 で受信履歴のダウンリンクを行うのは非効率的であるため、接收局のコールサインをまとめてダウンリンクする。このように CW のみでダウンリンクを行い、CW を用いた受信に挑戦する機会を提供することで、アマチュア無線における CW の更なる普及に貢献することを目指す。なお、アップリンクされたメッセージは、一旦受信内のストレージにて保存し、後はまとめて FM パケット通信により回収後、本プロジェクトが管理する WEB ページにて公開する予定である。

送信元	送信先	送信先	送信先	送信先	送信先
送信元	送信先	送信先	送信先	送信先	送信先
送信元	送信先	送信先	送信先	送信先	送信先

図 8 AX.25 プレームフォーマット。

5. おわりに

本稿では、LignoSat のメインミッションである構体内のひずみおよび温度測定に関する設計仕様について紹介するとともに、簡易な熱解析モデルを用いた衛星温度の予測結果について報告した。また、LignoSat を介したアマチュア無線局との双方向通信ミッションの概要を述べた。ひずみ測定ミッションでは IV オーダーの計測が不可欠となるため、今後はノイズ対策の回路を実装するなどといった改良を施すことで、測定精度の更なる向上を目指す計画である。また、温度センサー基盤を用いた木材表面の温度測定法についても計測精度の検証が必要である。

参考文献

- 1) 三木健司, 村田功二, 清水幸夫, 稲谷芳文, 土井隆雄: 宇宙における木材資源の実用性に関する基礎的研究, 第 34 回宇宙構造・材料シンポジウム; 講演集録, SA6000137022.
- 2) 三木健司, 土井隆雄, 村田功二, 仲村匡司, 平田和也, 櫻田弘斗, 伊藤梓, 曾東元喜, 清水幸夫, 稲谷芳文, 臼井清明: 宇宙における木材資源の実用性に関する基礎的研究, 第 37 回日本木材加工技術協会年次大会, 2018 年 9 月.
- 3) 曾東元喜, 三木健司, 仲村匡司, 村田功二, 臼井清明, 稲谷芳文, 清水幸夫, 土井隆雄: 木造キューブサットの概念設計, 第 63 回宇宙科学技術連合講演会, JSASS-2019-4161, 2019.
- 4) 平田和也, 村田功二, 仲村匡司, 三木健司, 土井隆雄: 宇宙空間での木材利用を想定した組織壁微細構造と含水率の関係, 第 70 回日本木材学会大会, C17-P1-02, 2021.

- 5) 斎村洋一, 鈴木岩雄: 炭素繊維をコアにもつ MDF の製造, 木材学会誌, Vol.33, No.8, p.645-649 (1987).
- 6) 長澤昌八郎, 熊谷八百三: Ni めっき木片を用いた木質系電磁波シールド材, 木材学会誌, Vol.35, No.12, p.1092-1099 (1989).
- 7) 阿部房子: 木材および木質材料の熱的性質に関する研究 (第 4 報); 木材の熱膨張について, 木材学会誌, Vol.19, No.2, p.69-74 (1973).
- 8) 大西晃晃, 宇宙機の熱設計, 名古屋大学出版会, 2014.

(随時追補 記)

京都大学 SIC 有人宇宙学研究センター
<https://space.innovationkyoto.org/>
 〒606-8501 京都市左京区吉田 木村 吉田キャンパス本部 6 階 16 号室 208 号室
 協賛人: 宇宙木材研究室 三木健司, 京大他, 山本隆大
 Tel: 075-753-5129 Email: spacewood@mail2.adm.kyoto-u.ac.jp
 SIC 有人宇宙学研究センター NewsLecter No.14
 2023 年 2 月 1 日発行

参考資料 9-6 Spaceology Newsletter: 2023 年 3 月号

SIC 有人宇宙学研究センター NewsLetter 2023 年 3 月号 No.15

第 16 回宇宙ユニットシンポジウム開催報告

2023 年 2 月 11 日（土）、12 日（日）に第 16 回宇宙ユニットシンポジウム「宇宙開発時代をどう生きかかろうか」の役割を担い直す」が青田キャンパス本部構内イノベーション棟で開催され、有人宇宙研究センターも共催として参加しました。11 日午前中に行われた NASA ネルソン長官の講演会に続いて、午後からはポスター展示交流会が開催され、高校生、大学生、研究者、社会人から 39 件のポスターを出展していただき、会場では 100 名を超える参加者が活発な意見交換を行いました。特に優れたポスターには最優秀賞・優秀賞（高校生以下の部・一般の部）、宇宙ユニット長賞が授与されました。また、宇宙航空研究開発機構宇宙科学研究所の津田雄一教授の特別講演も行われ、小惑星探査機「はやぶさ 2」の小惑星サンプルリターンミッションについて、科学的意義、工学的な挑戦、リスクに関する最新の科学成果について紹介していただきました。

12 日は、3 つの講演セッションとパネルディスカッションが行われました。講演セッション 1 では「宇宙科学技術開発の現場と想い、尾崎直哉先生から「宇宙工学分野における若手研究者の日常と夢」、永松愛子先生から「有人宇宙探査に向けた宇宙放射線環境の把握——国際協力の現場から」という演題で、宇宙科学技術開発に携わる専門家の開発現場について、研究や開発に直面する困難な問題なども含めて紹介していただきました。

続いての講演セッション 2 では「有人宇宙開発における人への対応」というテーマで、当センター長の総合生存学教授山本教典先生の進行で、群馬大学の高橋昭久先生から「宇宙での放射線と電力変化の複合影響」、日本原子力研究開発機構の佐藤達彦先生から「宇宙飛行士を宇宙線被ばくから適切に保護——有人火星探査の機ばりリスクはどのくらい？」という演題で、宇宙環境に滞在する宇宙飛行士や宇宙探査者の身体に生じる影響について講演していただき、地上と異なる特殊な環境での身体影響などの課題に備える必要があるかを議論していただきました。

最後のセッション 3 では、宇宙開発をめぐる国際的な法と政治の状況について、慶應大学の青木節子先生から「地球・月圏開発時代の国際宇宙法の現状と課題」、東京大学の鈴木一先生からは



- 1 -

「宇宙開発の国際政治」と題して講演していただき、国際社会が直面しつつある新たな法的・政治的課題に関する現状と将来のあるべき展開について、倫理的課題にも目を向けつつ議論していただきました。最後にシンポジウムの総まとめとして各セッションから 1 名ずつ講演者が参加して、パネルディスカッションが行われました。大がかりな人材育成のあり方について意見交換が行われました。会場からは学生からの質問や意見なども数多く寄せられ、大変有意義なシンポジウムとなりました。（辻廣貴子 記）

第 16 回宇宙ユニットシンポジウム ビル・ネルソン NASA 長官による講演

2月11日にSIC有人宇宙学研究センター主催で、NASAのビル・ネルソン長官が直接来校して講演されるというイベントがあり、150人余りの学生が集い、講演を拝聴する機会に恵まれました。ネルソン長官は升進士や、宇宙飛行士、アメリカ上院・下院議員、第14代NASA長官といった経歴をお持ちであり、非常に広い視野で物事を考えていらっしゃるという印象を受けました。

ジャムズ・ウェブ宇宙望遠鏡を使用した赤外線による深宇宙の観測により非常に広い範囲を詳細に観測できるようになったため、宇宙において生命存在を確かめることができる可能性が高く、人類は宇宙開発の新時代に立っていると考えることができると語っていただきました。それに加えて現在月に人を送るためのアルテミス計画の実現に向けて各国が協力して研究を行っており、さらにその先の火星をも視野に入れていることもわかりました。宇宙開発においても女性の社会進出や国際的な協力の意識が高まってきており、NASA幹部の女性比率が非常に高いことも語っていただきました。

講演の後には質疑応答の時間も設けられ、非常に多くの質問が飛び交って、非常に学びの多い時間となりました。これらの宇宙開発を担っていくのは若い世代であり、歴史の大きな転換点に立っているということを理解することができました。

なお、本講演は、SIC有人宇宙学研究センターの土井隆雄准教授へのネルソン長官の友情と、NASAと京大との長期にわたる関係により実現したと聞いております。詳しい講演の内容については、センター長の山本教授からご紹介して以下のページにまとめていただいております。

<https://space.innovationkyoto.org/2023/03/02/senatornelsonlecturekyoto/>
(豊西悠大 記)

アメリカ大学訪問

SIC有人宇宙学研究センターが所属する京都大学大学院総合生存学館では、世界の著名大学との部局協定を有しています。今回、大学院生を過去に派遣した、また派遣する予定のあるアメリカの大学三校を訪問しました。

アリゾナ大学
Space Camp at Biosphere 2 (SCB2)を過去4回開催した、アリゾナ大学のBiosphere 2を訪問しました。5年前にSCB2のさかがたになった協定を延長するのが目的です。私にとっては実に4年ぶりの訪問でしたが（昨年の第4回SCB2では私は観覧客・種子局担当）、2019年の研修の際に

- 2 -

比べて（1）熱帯雨林の樹木数が増えていること（2）オーシャンバイオームでのサゴの育成が始まっていること（3）サバナの植物が増えていることが驚きでした。またコロナも落ち書き非常に多くの一般客が見学しています。



*写真上段左から Lunar and Planetary Laboratory (Michelle Coe, Manager, Arizona/NASA Space Grant Program), Biosphere 2 サバナ, Biosphere 2 Ocean バイオーム, 下段左から SAM の水耕栽培モジュール, SAM の外観 (Kai Staats Project Coordinator), そして, Biosphere 2 の外観

今回、今年夏からオペレーションが開始される予定である SAM (Space Analogue for the Moon and Mars) の運用前の最後の仕上げを見ることができました。SAM は、月面での実際の生活を想定し、加圧環境にて集団生活を実施し、植物の育成や、実際の宇宙での生活を想定したシャワーやトイレも含めた水のサイクルを実現するシステムです。巨大な Biosphere 2 と比較すると、ちょうど ISS のきぼうモジュールほどのサイズですが、実際の宇宙船での生活を想定するには非常に良いモジュールです。我々は現在、次期のアリゾナでのスペースキャンプをどのように実施するかについて検討を始めています。

カリフォルニア大学マーセッド校

最も新しいカリフォルニア大学として、2005 年にマーセッドに開学された学校ですが、5 年後には 5 万人の学生が在学する大学になるとのことです。今大きくキャンパスが拡張しており、私が 2018 年に訪れた時と比較しても別格に大きくなっていました。私が訪問したのは環境科学専攻ですが、この大学では NASA と共同でローンや人工衛星を使った広範囲な水圏モニタリング技術開発を実施しています。今回、こちらのキャンパスとの総合協定が新たに始まりました。

- 3 -



写真, Professor Joshua Viera と、ドローンを活用したセンシングキット, UC Merced のキャンパス

スタンフォード大学ホプキンズ海洋研究所

ホプキンズ海洋研究所のバーバラ・ブロック教授は、世界で初めて大型の海洋生物に GPS タグをつけて、マダロやサメの海流のついた地球規模の移動について研究を行なっています。人工衛星を用いて大型海洋動物の地球規模の移動を見ているのです。また、総合生存学館から過去に大学院生を受け入れていただいています。コロナ禍の直前の 2019 年 12 月からの訪問でしたが、それぞれすごい勢いで発達している印象です。我々も負けずに頑張らなければ、と思った次第です。（山本教典 記）



写真, Hopkins Marine Station, Tuna Center, Professor Barbara Block

第 1 回宇宙木材利用シンポジウムの開催

第 1 回宇宙木材利用シンポジウムが 2023 年 3 月 22 日（水）に京都大学小林・益川ホールで開催されます。世界で初めて宇宙での木材利用と樹木の育成に焦点を当てたシンポジウムです。

10:00-10:05 開会の辞

10:05-12:00 第 1 部 宇宙における木材の利用

木造人工衛星・EXBAS 実験速報

13:30-15:00 第 2 部 宇宙における（植物・）樹木の育成

低圧下での植物・樹木の育成・微小重力下における植物・樹木の育成

15:30-17:30 第 3 部 宇宙木材利用の展望

樹根環境における木材利用・宇宙木材産業の展望：パネルディスカッション

17:30-17:35 閉会の辞

- 4 -

低圧下樹木育成プロジェクト紹介 Arduino 講習会 #5

1 はじめに

最終回です。最後に制御系について簡単に扱います。実験装置（真空ポンプ・フリーズドライ・CO₂ポンプ）の制御はリレーを用いて行なっています。実験装置を実際に扱う前に、リレー・制御の仕組みを学びましょう。

2 リレーをマスターしよう

実験装置を実際に見てみると、リレーが多くついていることが分かります。



図1: 実験装置の様子



図2: 実験装置で用いられる小型リレー

実験装置を見ると、2種類のリレーが入っていることがわかります。今回の講習でも用いる青いリレーは小型リレー（小電力用）、下の写真で示されているリレーが中型リレーです。中型リレーはより大きい電圧を消費する装置（真空チャンバー、フリーズドライ）の制御に用います。小型リレーのON/OFFは小型リレーを用いています。

リレーの具体的な役割について説明していきます。まずは、リレーで行いたい動作を考えましょう。例えば、

- CO₂濃度が450 ppmを下回ったら、CO₂ポンプの電磁弁を開ける
- 湿度が5 %を上回ったら、フリーズドライ機を起動 / 湿度が45 %を下回ったら、フリーズドライ機を停止

などです。この動作を行うとき、皆さんはスイッチが欲しいと思います。スイッチでON/OFF切り替えたいところですね。ここでスイッチの役割をするのがリレーです。下のリレーの写真をみてください。



図3: リレーの様子

見慣れたVCCとGNDはいつも通り、5VとGNDに繋がります。そして、「IN」はArduinoからHIGH、LOWの信号が送られてくるように配線します。「HIGH」の時、リレーがON、「LOW」の時、リレーはOFFになっている状態です。

次に「NO」「COM」「NC」に注目しましょう。それぞれ「Normal Open」、「Common」、「Normal Close」の略です。「NO」はリレーがOFFの時と通じる。つまり常閉状態にある端子。つまり「NC」はリレーがOFFの時と通じる。つまり常閉状態にある端子を表しています。回路はこのリレーを組み

- 9 -

込むことで、リレーのON/OFFで回路に電流が流れるか、流れないかが決まるわけです。具体的な使い方は、「COM」を電圧が高い側、「NO」または「NC」を電圧が低い側に接続することになります。次に「Sketch」→「Record」→「SDcard」→「Time Temp. CO₂ Relay_v4.2.ino」をダウンロードしてみましょう。このプログラムでは、前回までのプログラムに加えて、リレー制御まで組み込まれたプログラムになっています。（この講座の完成形プログラムです。）リレーを使う際に注意すべき文を紹介しましょう。

```
int IN_PIN1 = 7; // Electric Valve for CO2
```

この Arduino の pin とリレーの IN を繋げるが指定する必要があります。このプログラムでは、IN_PIN1 という変数を定義して 7番 pin を指定している訳です。

```
const float co2set = 620.0; // CO2 set (ppm)
```

リレーのON/OFFを区別する際に、for文を用いています。その際の基準値を「co2set」という変数で定義しています。

```
pinMode(IN_PIN1, OUTPUT);
```

```
digitalWrite(IN_PIN1, LOW);
```

ここはDHT22センサーの際に似たような、pinを入力出力が出力用かを指定します。

課題1 このプログラムがうまく動く場合、どのような動きをするか考えましょう。

それでは、配線を組みます。今回は、CO₂濃度に応じてLEDの点灯・点滅を制御してみよう。LEDの配線は、1回目の講習会で扱いました。思い出しましょう。ブレッドボードの空いているところにLED用の回路を作りましょう。完成すれば、LEDが常時点灯している状態かと思えます。

次に、リレーを使ってみよう。リレーの制御には少電圧を使います。注意として、今の Arduino Kitで配布しているリレーは「NO」と「COM」にだけ配線が通っています。（この下に見本例の解説を掲載していますが、まずは考えてみてください。）

課題2 リレーの配線を組んでみましょう。実際にうまく動くかどうかは、先ほどのプログラムを書き込んでみれば分かります。

見本例の解説です。まず、皆さんは、LEDの回路の際にリレーを使おうかと思えます。確かに考え方は合っていますが、Arduinoのブレッドボードの特性から、LEDと同じラインにリレーを挟み込んでも上手くいきません。というのも、同じラインには常に電流が流れている。間にリレーを挟んでもON/OFFさせたとて、電流はブレッドボードのライン上で流れ続けてしまうからです。これではリレーが機能しません。

そこで、ブレッドボードのラインをもう一つ使ってみよう。リレーのON/OFFが反映されるようにラインを使うのです。つまり、見本例のようにLEDのプラス側のラインに移してあげて、そこにリレーを挟み込みます。すると、リレーがONの時、LEDのプラス側だけが存在するラインに電流が流れ、LEDのマイナス側に電流が流れ、GNDまで繋がります。リレーがOFFの時とは、LEDのプラス側のラインに電流は流れず、LEDは消えます。これで完成です。

課題3（余剰のある人向け）

実験装置のCO₂ポンプは100 msec電磁弁を開く（今で言うLEDがついている状態）だけでもかなりのCO₂を放出します。つまり、皆さんの今のプログラムでLEDがずっと点灯している状態（電磁弁がずっと開いている状態）は、実験装置では好ましくありません。そこで、20秒に1回だけ、CO₂濃度を基準

- 10 -

値と比較してLEDのON/OFFが切り替わるプログラムを作ってみよう。さらに今の場合は、LEDがONになる場合でも1secだけLEDがONになるようにしてみよう。（ちなみに、実験装置のプログラムに近づけます。）

（ヒント1）初期値0の変数を定義し、1secごとに1ずつ増えるようにしてみよう。その変数が20に達したら、LEDのON/OFFの状態を切り替える。変数の値を0に戻すようにしてみよう。

（ヒント2）LEDの点灯時間を制御するには「delay();」を使うべし。

課題4（余剰のある人向け）

CO₂の値を眺めていると、値がいつか増える場合があると思います。これに対処する方法として、直近20秒のCO₂濃度平均値を取って、その値を現在のCO₂濃度として採用するプログラムを作成してみよう。プログラムに20秒間の平均CO₂濃度を求める文を追加して、その値をCO₂濃度とします。

（ヒント1）forループの知識が必要でしょう。

（ヒント2）いくつか自分で変数を定義する必要があります。

（ヒント3）配列の知識があるとさらに楽かもしれません。

最終課題（すべて余剰のある人向け）

オリジナルのArduinoを使った回路を作ってみよう。今までのセンサー系だけでなく、モーターなども使おうとさらに面白くしたいと思います。研究室にある本も参考にしましょう。

3 参考文献

今回の講習内容も必ずこの本やHPに乗っています。おすすめは、208号室にある「Arduinoをはじめよう（第3版）」（Massimo Banzi, Michael Shlich 著、船田巧 訳、オライリー・ジャパン 発行）です。サンプルプログラムや活用例も多く記載されていて面白く思います。興味のある人は読んでみて下さい。ネットにも色々な解説記事があるので、調べてみるのも良いと思います。（斎田明 記）

研究紹介

有人宇宙活動における持続可能な循環型システム構築に向けた課題

市村周一 京都大学大学院総合生存学館 博士課程 2 年

昨今、SDGs/Sustainable Development Goals（持続可能な開発目標）やESG投資/Environment（環境）、Social（社会）、Governance（ガバナンス）に代表されるように持続可能な社会の実現に向けた検討と取り組みに注目が集まっています。背景にあるのは、人類の活動に起因する気候変動・環境汚染・生物多様性喪失など自然環境への影響や、グローバルサプライチェーンにおける違法労働に代表される人権侵害など人間社会への影響が挙げられ、その対策を講じるためには各国や組織単位で取り組むだけでなく、世界中の人々が地球を一つのエコシステムとして俯瞰し、地球人として共創していくことが求められています。

この地球の軌道とも言えるが2000年現在に至るまで長年に渡り人類が滞在している国際宇宙ステーションです。国際宇宙ステーションは、日本やロシアを含む15カ国が参画し、常時3-10人

- 11 -

が3-6ヶ月間交代で生活している地球外で唯一の場所となっています。しかし、この国際宇宙ステーションを舞台とした現在の有人宇宙活動は、持続可能な世界を実現する循環型社会/経済（サーキュラーエコノミー）とはならず、むしろ時代逆行して線形型社会/経済（リニアエコノミー）を加速させている状態です。例えば、国際宇宙ステーションでは宇宙環境利用の最大化により宇宙飛行士の生活を維持するために年間約10万程度物資が地球から供給されていますが、その内補給物資自体は約30トンであるのに対して輸送に必要となるロケットや補給船の合計は約5,400トンにもなります。つまり、再利用されている水や米国Space X社のFalcon9ロケットの第一段エンジン以外の96-99%に打ち上げ廃棄物や国際宇宙ステーションで使用された後、大気圏再突入で燃やされるなどして廃棄されているのが現状です¹⁾（図1）。

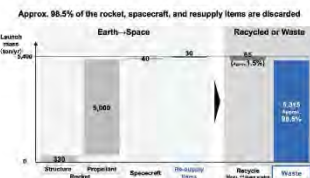


図1 有人宇宙活動と補給品使用におけるリサイクル率の推移（トン/年）

循環型社会を実現できていないISSでは、さまざまな弊害が発生しています。単純に空気・水・食料といった生命維持に必要な物資（Life Support System Elements）が不足するリスクもあれば、廃棄物蓄積や臭い、衣服や衛生用品などQoL（Quality of Life）アイテムの不足なども挙げられます（図2）。私は、国際宇宙ステーションの「きぼう」日本実験棟や宇宙ステーション「補給機」のうとり（HTV）の運用型制業務などに10年以上従事し、この現状を目の当たりにしてきました。

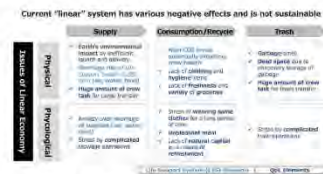


図2 ISSにおける循環型社会ではないがによる弊害

- 12 -

持続可能な社会を実現するためには、生命維持システム (Life Support System: LSS) が文字通り不可欠です。空気や水のリサイクル、食料の生産などがその例で、酸素や水のリサイクル率を向上させたり、宇宙船内での食料生産システムをどのように開発するかなど、さまざまな研究が行われています^{2,3}。これらの研究により、空気と水は 90% 以上のリサイクル率を達成しており、さらにリサイクル率の向上が期待されています。電力も太陽光発電と二次電池の活用により十分賄えている状態です (図 3)。



図 3 工学的リサイクル率および物理的に継続している物資

しかし、持続可能な有人宇宙探査を実現するためには、QoL (Quality of Life)、特に心身の健康に影響を与える要素について考慮する必要があります。一方、当該要素についてどのような物資がどのくらい供給されているかという点について整理はされていません。加えて、本来は LSS のリサイクル率の向上だけでなく、リサイクルシステム自体の維持に必要な消耗品やスベアパーツの種類と量も含めて検討していくことが重要ですが、リサイクル率の向上が主眼となっているのが現状です。

そこで、私はこれまでの有人宇宙開発の経験や加齢も活用し、現在社会ドクターとして京都大学大学院総合生命科学研究科で山崎先生ご指導の下、対象を LSS だけではなく QoL までスコープを広げてリサイクルと補給の状況を分析しています (図 4)。QoL については、衣服、衛生、健康といった要素に着目しています。衣服は、宇宙船内で社会生活を営むため、そして怪我や船内環境からクルーを守るために重要です。衛生用品は、タオル、おしぼり、歯ブラシなど、健康な生活を維持するために必要です。ヘルスクア用品は、フィットネス機器や医療キットで、怪我や病気の予防および回復のために必要要素です。また、リサイクルシステムについても当該システムを維持するために必要な消耗品やスベアパーツなどのアイテムの種類と量を定量化することに着目します。

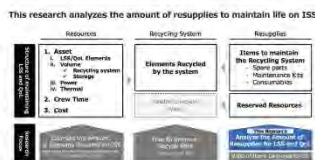


図 4 LSS と QoL 維持に係る要素

分析には、ISS に供給される物資の履歴データの割合を調査した結果⁴に加え、当該期間に存在した平均宇宙飛行士数および ISS へ供給された物資の総重量を組み合わせて各物資の宇宙飛行士一人当たりかつ一日当たりの消費量を算出した。なお、宇宙飛行士一人当たりかつ一日当たりに必要となる酸素・水・食料・衣服などの消費量は NASA 文書^{5,6}で定められており、その数値と実際に供給されている物資の消費量を比較することで必要値に対して十分な量が供給されているか確認することができます。結果の詳細は割愛しますが、例えば空気については、宇宙飛行士によって生成される二酸化炭素から回収できなかった空気の質量や質量ながら ISS の外に漏れ出ている空気の質量などを ISS に補給してある酸素生成装置や地上からの予備ガスタンクで十分補っていることがわかりました。一方、ISS に供給される物資のうち、予備ガスタンクは 22%しか占めておらず残りの 78%は、空気システムを維持するための予備品や消耗品であることがわかりました (図 5)。つまり、仮に酸素をすべてリサイクルして予備ガスタンクの再供給が不要になったとしても、リサイクルシステムを運用・維持するための予備品や消耗品を再供給し続ける必要があるのです。

Majority of the resupplies are items of spares parts and consumables

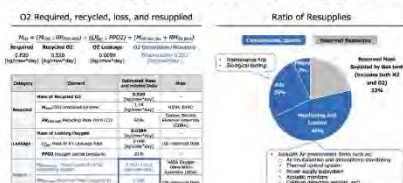


図 5 空気 (酸素) のリサイクル状況および供給物資の内訳

水についても、再供給される質量の 75.8%が水タンクで、残りの 24.2%がトイレのハードウェアと排泄物の格納容器など予備品や消耗品でした。QoL 要素である衣料品、衛生用品、ヘルスクア用品はすべて地球から再供給されていますが、衣服については同じ下着を数日間着続けなければいけなかったり、汗をたくさん取った状態から乾かした運動着も再度着ないといけないことによる不快感があったりなど実感があがり、そもそも QoL の観点で十分な量が供給されているのかという論点もあります。衛生用品の 6割近くはタオルや歯ブラシであると考え、今後の研究で例えば 3D プリント技術を用いた衣類やタオル類のリサイクルシステムの開発によって、供給する物資の量を大きく低減し、QoL も改善できる可能性があります。ヘルスクア用品も約 5割が運動機器のスベア部品であることから、LSS も含めて消耗品の供給が不要なリサイクルシステムの検討やスベアパーツなどを軌道上製造技術で生産するなどの検討・研究を進めることで真の循環型・リサイクルシステムの実現に近づけると言えるのかもしれません。

【著者】

市村 尚一 | 京都大学大学院総合生命科学研究科 博士課程

東京大学大学院工学系研究科航空宇宙工学修士。JAXA 宇宙科学研究所で月面横断機に係る研究や筑波宇宙センターで国際宇宙ステーション (きぼう) 日本実験棟 JAXA フライデレックス等に従事。コンサルファームで、さまざまな業界の事業開発や事業・技術戦略策定支援を経て KDDI に入社。現在、宇宙事業・技術戦略策定および関連する企画を担当。

¹ Uncrewed spaceflights to the International Space Station, Wikipedia, 閲覧日: 2021-12-18, https://en.wikipedia.org/wiki/Uncrewed_spaceflights_to_the_International_Space_Station

² Bagdasarian, R.M., Cloud, Dale, Status of the International Space Station Regenerative ECLSS Water Recovery and Oxygen Generation Systems

³ Ridley, A.H., et al, International Space Station as a Testbed for Exploration Environmental Control and Life Support Systems - 2023 Status, 61st International Conference on Environmental Systems (ICES-2023) 10-14 July 2023

⁴ Lerri, J.A., et al, September 2003, Advanced Life Support Equivalent System Mass Guidelines Document, NASA/TM-2003-212278

⁵ National Aeronautics and Space Administration, June 5, 2014, HUMAN INTEGRATION DESIGN HANDBOOK (HIDH), NASA-SP-2010-3407-REV1

⁶ Anderson, M.S., et al, January 2018, Life Support Baseline Values and Assumptions Document, NASA-TP-2015-218670-REV1

⁷ “宇宙暮らし”はそう遠くない？宇宙と地上の暮らしを考える「THINK SPACE LIFE」ワークショップに参入。『Hanako Tokyo』掲載日: 2023-1-3

京都大学 SIC 有人宇宙学研究センター
<https://space.innovationkyoto.org/>

〒606-8501 京都市左京区山田本町 吉田キャンパス本部棟内 総合研究 16 号館 208 号室

所属: 宇宙木材研究所 三木勇貴、豊西佳久、山本陽人

Tel&Fax: 075-753-5129 Email: space@ud.ac.jp / adm@kyoto-u.ac.jp

SIC 有人宇宙研究センター Newsletter No.15

2023 年 3 月 1 日発行

参考資料 10-1

学会資料：2022/11/01：福王悠星他 超小型木造人工衛星「LignoSat」の基礎設計

宇宙科学技術連合講演会2022 1C15

超小型木造人工衛星「LignoSat」の基礎設計

2022/11/01 @熊本

○福王悠星, 曾東元喜, 阿戸豪, 遠藤早緒里, 大西大知, 菊川祐樹, 清田朋和, 桑原和暉, 佐野愛華, 筒井涼輔, 豊西悟大, 細辻一, 松野なな, 椋本暖, 山敷庸亮, 仲村匡司, 村田功二, 三木健司, 石原正次(京都大学), 町谷健司, 土屋守雄(住友林業), 土井隆雄(京都大学)

LignoStella project

目的および背景

宇宙空間における人類の持続可能社会の創造

植物の宇宙利用・宇宙環境耐性に関する研究

- ✓ 木材資材の長期宇宙利用可能性
 - ・長期真空暴露実験
 - ・クリープ試験

社会基盤材料としての木材

- ・木材加工法の技術的価値
- ・カーボンニュートラル社会実現への貢献 (林野庁HPより) etc.

長期的な持続可能社会の形成を目指す上で、木材は有用である

ミッション定義

1. 木造構体内部(木板内側)のひずみの経時的測定
2. 木造構体内部における多点温度計測
3. 木造構体内部における地磁気測定
4. 衛星内部のコンピュータに生じるSEUのカウンタ
5. 単一周波数帯(UHF帯)によるアマチュア無線通信サービス

→ 宇宙における木材の物性変化を経時的かつ *in situ* で捉える

達成目標

ミニマムサクセス	フルサクセス	エクストラサクセス
ISS放出後、地上でHKデータ(CW)受信	CW・パケット信号を6ヵ月間受信し、各ミッションデータ獲得 アマチュア無線家との交信成功	フルサクセス内容が6ヵ月間以上継続的に成功

ハードウェア設計

アルミフレーム (ISS放出規格)
PCBを介し太陽光パネル貼付 (5面, 計10枚)

主要諸元

項目	内容
運用期間	6ヵ月以上
軌道	高度約400 kmのISS軌道
サイズ	1U*
質量	1.33 kg以下
バッテリー	Ni-MH (3S2P)
周波数	Uplink/Downlink: 435 MHz帯 (UHF帯)
発電量	約1400 mW

*100 mm × 100 mm × 113.5 mm

シャフトにより、基板群は構体&フレームと一体化
→ 機械剛性担保

目次

1. 目的及び背景
2. ミッション定義
3. 衛星および地上局システムの開発
4. 熱構造モデル (STM) の振動試験結果
5. せん断接着力試験による接着強度評価
6. 現在の開発状況
7. まとめと今後の展望

目的および背景

超小型 (1U) 木造人工衛星「LignoSat」

構体系/バスシステムをほぼ全面的に木造化
概念設計に基づき、実現可能性を検討

- ✓ 木造構体初号機の製作
- ✓ FEM解析による固有振動数解析

宇宙機構造部材としての木材の信頼性実証

宇宙材料としての木材利用法の提唱
木材産業の新たな活躍の場の創出

宇宙開発を通じたカーボンニュートラル実現へ

ハードウェア設計

木造構体

- ✓ 「留形隠し螺組接ぎ」：ネジや接着剤を使わず十分な剛性を確保
- ✓ 構体各所に貫通孔を設け、衛星表面実装部品と内部電子基板との電気的インターフェースを確保

ソフトウェア設計

BIRDSバスプラットフォーム(九州工業大学)を利用し、信頼性を向上

システムブロック図

- ・HKデータ: CW通信
- ・その他各種ミッションデータ: FMパケット通信

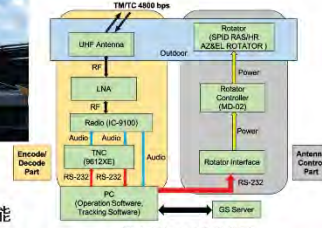
地上局システム



UHF/VHF帯用アマチュア無線通信局@京都大学
(北緯35.03度, 東経135.79度)



アマチュア衛星の
自動追尾・交信が可能



地上局システム系統図

2022/11/01

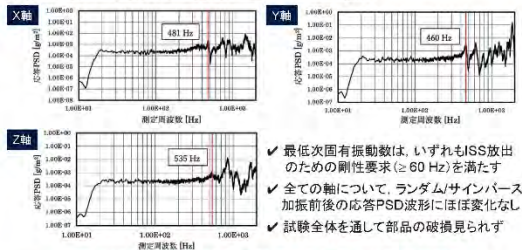
Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

9

STM振動試験



加振前における各軸方向に対するモーダルサベイ結果



打ち上げおよび放出時の搭載要求条件を十分に満足可能

2022/11/01

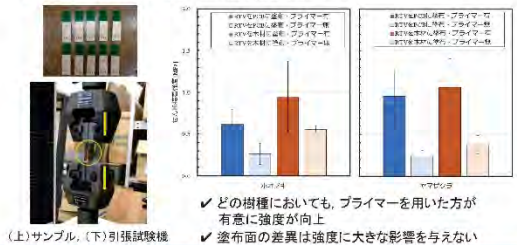
Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

11

接着強度評価結果



- RTV-S 691 (片面塗布)を木材 or PCBのどちらかに塗布するか
 - 接着性を向上させる下地処理剤(プライマー: WACKER PRIMER G790)の有無
- これらの観点に基づき、PCB—木材間の接着強度を計測



どの樹種においても、プライマーを用いた方が有意に強度が向上

塗布面の差異は強度に大きな影響を与えない

2022/11/01

Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

13

まとめと今後の展望

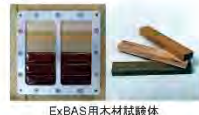


超小型木造人工衛星「LignoSat」の基礎設計事項、各種試験結果および現在の開発状況について紹介した
2023年冬の打ち上げを目指し、EM/FMの開発・試験を進める

その他の取り組み

- JAXAの簡易材料暴露実験プラットフォーム(ExBAS)を用いた木材試料の宇宙環境暴露実験
- 宇宙での木材の基礎物性・細胞壁微細構造の変化を直接検証

LignoSat開発に知見を応用



ExBAS用木材試験体

2022/11/01

Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

15

STM振動試験



目的

- ISS放出のための剛性要求を満たすか調査
- 打ち上げの振動による構造損傷の有無を確認

加振条件 (上段) モーダルサベイ、
(中段) ランダム加振、(下段) サインバースト



STM (ヤマザクラ製)



九州工業大学 超小型衛星試験センター

ランダム加振 (AT-QT) & サインバースト (QT)
加振前後における構体の最低固有振動数の変化をモーダルサベイにより解析

周波数 [Hz]	加速度 [G _{rms}]	振動時間 [min]
20~2000	0.5	1

周波数 [Hz]	ATレベル	QTレベル
20	0.02	0.04
50	0.02	0.04
120	0.031	0.062
230	0.031	0.062
1000	0.0045	0.009
2000	0.0013	0.0026
オーバーオール	4.08	5.77
加振時間 [s]	60	120

周波数 [Hz]	波数	QTレベル
10~40	10以上	11.25

2022/11/01

Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

10

せん断接着力試験



木造構体表面への太陽電池パネルの搭載

- ✓ PCBを介し内部との電気的接続を確保
- ✓ PCBと木板は、絶縁性シリコン系宇宙用接着剤「WACKER RTV-S 691」で接着 (太陽電池パネルとの電気的干渉を考慮し、絶縁性を担保するため、ネジ止めは行わない)



cf.) RTV-S 691による太陽光パネル接着

せん断接着力試験によりPCB—木材間の接着強度を評価

2022/11/01

Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

12

EM開発に向けた取り組み



【構体系】
ISS放出規格に基づく、EM用
木造構体・アルミフレームの設計



【通信系】
アンテナ展開
機構の信頼性
評価



【コマンド&データ処理系】
各種電子基板の基礎設計
電気的・物理的接続の確認



【電源系】
充放電特性解析
に基づく、EM/FM
用バッテリー選定



2022/11/01

Yusei FUKUO / Kyoto Univ.

14

参考資料 10-2

学会資料：2022/11/01：筒井涼輔他

超小型木造人工衛星「LinoSat」のミッション系開発の現状と展望

宇宙科学技術連合講演会2022 1C16

超小型木造人工衛星「LinoSat」のミッション系開発の現状と展望

2022/11/01 @熊本

○筒井涼輔, 曾東元基, 阿戸豪, 遠藤早緒里, 大西大知, 菊川祐樹, 清田明和, 桑原和輝, 佐野愛華, 豊西悟大, 福王悠星, 細辻一, 松野なな, 棟本暖, 山敷庸亮, 仲村匡司, 村田功二, 三木健司, 石原正次(京都大学), 荻谷健司, 土屋守雄(住友林業), 土井隆雄(京都大学)

LignoStella project

1

目的および背景

超小型木造人工衛星「LinoSat」

宇宙での木材利用の可能性の探究
+
宇宙環境因子の木材への影響を調査

メインミッション

1. 木造構体内部のひずみの経時的測定
2. 木造構体内部の多点温度計測
3. 地磁気の測定
4. 人工衛星内部のSingle-Event Upsetのカウント
5. 独自の双方向アマチュア無線通信サービス

宇宙での木材の基礎物性データ収集
アマチュア無線ミッション

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

地上試験概要

接着試験
+
ひずみ測定による熱膨張率推定
+
基板の単評価試験
+
基板の相互評価試験
(他基板との相互通信)

ひずみゲージと木板の接着力試験

温度変化によるひずみを、ひずみゲージで検出できるか、ひずみ測定から熱膨張率が推定できるかを検証する

ミッションボード単体の試験

1. 物理的、構造面の試験
2. 基板の電気的試験
3. ひずみ測定の精度の試験

例: アクリル板を用いた精度検証

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

熱膨張率の推定1

温度変化による木材の微小変形をひずみゲージで検出可能か検証するために実験を行った:

- ・ホオノキの木片にひずみゲージを貼付し、温度制御チェンバーに設置した
- ・宇宙環境を想定し、+2 °C/minで-40 °C~60 °Cまで変化させた。

温度とひずみは線型関係にある!

温度と繊維直交方向ひずみの関係

恒温実験機

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

LignoStella project

目的および背景

京都大学では「木材の宇宙利用」の研究
ex.) 低圧下の樹木育成実験

木材は、再生可能な資源であるとともに、カーボンニュートラルな特徴がある。

木材資源の宇宙利用
→宇宙木材産業の創出、持続可能な社会へ

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

ひずみ測定ミッション

1. 木造構体内部のひずみの経時的測定

木造構体内部にひずみゲージを貼付し、1分あたり1回の高頻度測定を1年間行う

・宇宙での木材の熱膨張率の推定
・地上試験と比較し、木材構体の微小変形を誘発する宇宙環境因子の特定

-X面
-Z面
-X, -Z面内側1箇所ずつに2軸ひずみゲージを貼り付ける

2軸ひずみゲージ(東京測器株式会社製)

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

接着試験

熱サイクル環境
高真空環境
振動環境

目視により、ひずみゲージが木板から剥離していないことを確認した。

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

熱膨張率の推定2

温度とひずみの関係から導出された熱膨張率

温度(°C)

ひずみ(μm/m)

-40~-25°Cは $1.3\sim2.0 \times 10^{-5}/K$ 、それ以降は $2.0\sim3.0 \times 10^{-5}/K$ 。平均では $1.95 \times 10^{-5}/K$ 。

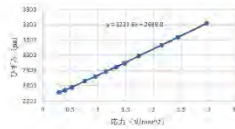
ホオノキと組織構造が最も近いYellow-poplarを参照
繊維直交方向の熱膨張率の値が文献値に近い

宇宙空間でひずみゲージを使った熱膨張率の推定は可能

2022/11/01 Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

ひずみゲージの精度検証

- 木材とヤング率が近く、等方性材料で均質であるアクリル板にひずみゲージを貼付
- デジタルフォースゲージ(下写真)で任意の荷重をかけ、応力(σ)=ひずみ(ϵ)×ヤング率(E)の線形性を満たすか確認



曲げフォースゲージによるひずみ測定

2022/11/01

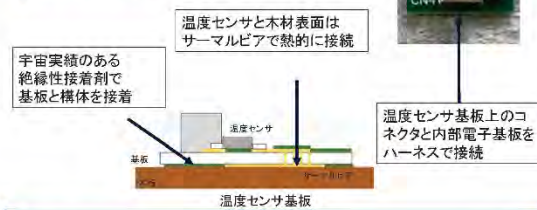
Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

9

温度センサ基板

温度センサを搭載した小型電子基板(温度センサ基板)の設計

■木材表面温度を計測



2022/11/01

Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

11

数値シミュレーションによる熱解析

衛星表面温度 T_1 、内部温度 T_2 に関する熱方程式

$$C_1 \frac{dT_1}{dt} = Q_s + Q_a + Q_e - Q_{out} + Q_{sat1}$$

$$= \alpha E_s n A + m(\alpha \alpha E_s \cdot 3A + \epsilon_e E_e \cdot 3A) - 6\sigma \epsilon A T_1^4 + \sigma S(T_2^4 - T_1^4)$$

$$C_2 \frac{dT_2}{dt} = Q_{sat12} = \sigma S(T_1^4 - T_2^4)$$

熱解析に用いた各種パラメータ

パラメータ	単位	値
衛星表面の熱容量	J/K	781 J/K
衛星内部の熱容量	J/K	387 J/K
衛星表面の太陽放射吸収率	-	0.84
人間放射係数	-	1.4
パネル1枚あたりの面積	m ²	0.00851 m ²
宇宙放射係数	-	0.85
衛星表面の赤外線放射率	-	0.85
衛星表面の熱放射率	-	0.85
パネル1枚あたりの面積	m ²	0.00851 m ²
太陽放射	W/m ²	1370 W/m ²
アルベド係数	-	0.33
地球の放射エネルギー密度	W/m ²	240 W/m ²
Stefan-Boltzmann定数	W/(m ² ·K ⁴)	5.67 × 10 ⁻⁸ W/(m ² ·K ⁴)

2022/11/01

Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

13

まとめ

木造人工衛星「LignoSat」のミッションのうち、2つのミッションについてその概要や設計仕様を紹介した。

1. 木造構体内部のひずみの経時的測定
2. 木造構体内部の多点温度計測

- 宇宙での木材の熱膨張率の推定により、宇宙環境因子の木材への物理化学的影響を明らかにすることが目的である。
- ミッションの実現の可否を確認する実験や数値解析例を紹介した。

2022/11/01

Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

15

構体内部の温度計測

2. 木造構体内部の多点温度計測

木材の熱膨張率を測定するために、ひずみ測定面において、木造構体表面温度を計測

11点の温度計測により、衛星内部の温度分布とその時間変化をモニタリング

温度センサ設置場所	個数
太陽電池パネル用基板(5面)	5
アンテナ展開機構内側	1
Ni-MHバッテリー近傍	1
Back Plane Board (BPB) 表面実装	1
Rear Access Board (RAB) 表面実装	1
木造構体内側(-X面および-Z面)	2
合計	11



温度センサLMT84

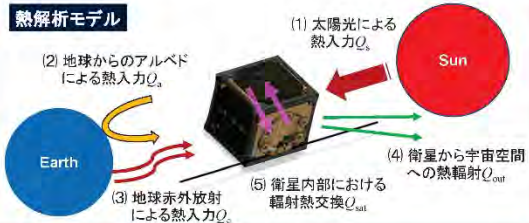
2022/11/01

Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

10

数値シミュレーションによる熱解析

衛星各部の温度を事前に予測
各種電子機器の動作温度範囲内に収まるか確認

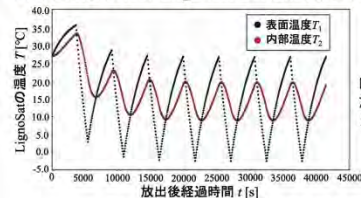


2022/11/01

Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

熱解析結果

熱方程式を4次のRunge-Kutta法により数値積分



ISSからの放出時刻: $t = 0$
放出時の初期温度: 27 °C
日陰率: 0.33

T_1, T_2 ともに放出後3周目程度でほぼ定常状態に到達

T_1 : -3~27 °C T_2 : 9~20 °C

各種電子機器の使用可能温度の定格範囲内に収まる

2022/11/01

Ryosuke TSUTSUMI / Kyoto Univ.

14

参考資料 10-3

学会資料抜粋：2022/11/17：村田功二
広葉樹の活用方法－楽器から宇宙利用まで

広葉樹の活用方法 楽器から宇宙利用まで

京都大学大学院農学研究科森林科学専攻
准教授 村田功二



宇宙木材プロジェクト (通称：LignoStella Project)

住友林業・京都大学の宇宙木材プロジェクト
2023年に世界初の木造人工衛星(LignoSat)打ち上げへ
(2020/12/24 リリース)



LignoSat 構造試験用モデル(STM)

LignoSat

京都大学農学研究科森林科学専攻

2022/11/17

木造人工衛星 (Ligno Sat)の開発 世界初の木材で作られた人工衛星

- ✓アルミニウム製人工衛星は大気圏再突入でアルミナの微粒子を生成するが、木造人工衛星は大気圏再突入で、水と二酸化炭素となり環境にやさしい
- ✓電磁波に対して透過性がある木材では、内蔵アンテナや地磁気をつかうアクチュエータ運用で活用の範囲が広がる

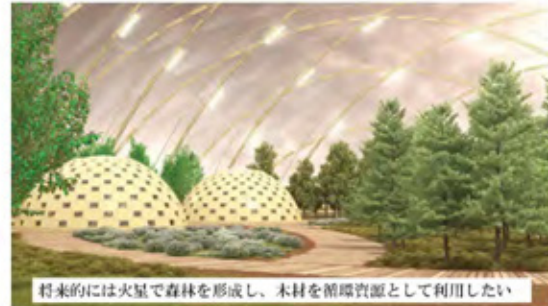


LignoSat 構造試験用モデル(STM)

- 【ミッション】
- ① 木造構体のひずみ測定 (木材の熱膨張率の変化)
 - ② 衛星内部の温度測定 (木構造と衛星の熱挙動)
 - ③ 衛星に内蔵された地磁気センサーでの地磁気測定
 - ④ アマチュア衛星一機複数での軌道同位

2022/11/17

宇宙木材プロジェクト LignoStella Project



将来的には火星で森林を形成し、木材を循環資源として利用したい

京都大学農学研究科森林科学専攻

2022/11/17

宇宙環境での材料の劣化の要因

1. 高真空(Ultra-High Vacuum, UHV)
2. 熱(Heat Transfer)
3. 真空紫外線(Vacuum Ultra-Violet, VUV)
4. 原子状酸素(Atomic Oxygen, AO)
5. 宇宙線(Cosmic Ray)

京都大学農学研究科森林科学専攻

2022/11/17

Low Earth Orbit Atomic Oxygen

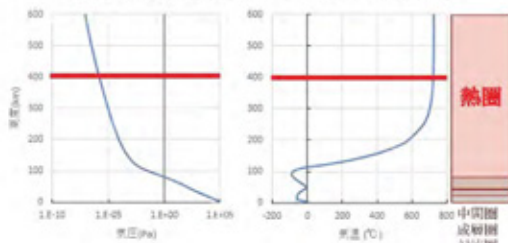
©NASA



京都大学農学研究科森林科学専攻

2022/11/17

小型人工衛星 (キューブサット) の軌道



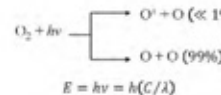
低軌道 (LEO)：～2,000km (国際宇宙ステーション 400km)
中軌道(MEO)：2,000 km～36,000 km
静止軌道(GEO)：36,000 km前後

京都大学農学研究科森林科学専攻

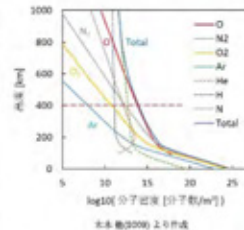
2022/11/17

原子状酸素(Atomic Oxygen, AO)

熱圏では大気真空紫外線(VUV)を吸収して酸素分子は原子状酸素(AO)に変化している



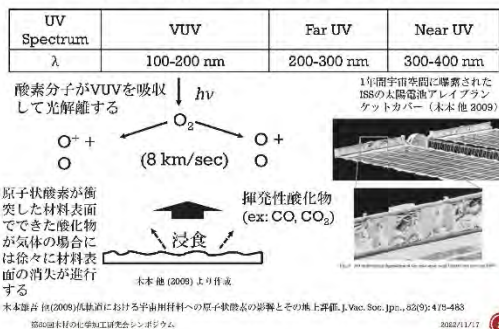
高度400kmでは原子状酸素(AO)が大気の80%以上を占める



入木隆吉 他(2008)低軌道に2017年宇宙可視性への観測的貢献とその地上評価 J. Vac. Soc. Jpn., 50(9): 475-485
京都大学農学研究科森林科学専攻

2022/11/17

原子状酸素による材料表層の消失



国際宇宙ステーション材料曝露実験 (Materials International Space Station Experiment, MISSE)

MISSE-2 PEACE Polymers experiment:
LEO環境に3.95年間(2001.8.16~2005.7.30)設置した宇宙曝露試験がNASAによって実施された。40種類のポリマーが曝露試験に供され、AOによって生じるポリマー表面の浸食率が得られた。

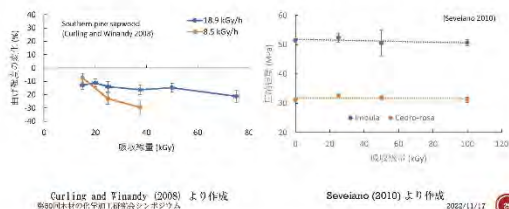


Galactic Cosmic Rays (GCR) Solar Energetic Particles (SEP)



ガンマ線 (電磁波) の影響 木材のガンマ線照射実験

- 木材の強度を低下させるには少なくとも10kGy以上のガンマ線照射が必要
- 高エネルギー粒子(陽子や重粒子)などの木材への影響は不明



宇宙商社@Space BD 「スペースデリバリー」プロジェクト

2022年2月20日 アンタレスロケットによって打上げ (NASA ワロップス飛行施設, VA, USA)



宇宙商社@Space BD 「スペースデリバリー」プロジェクト

2022年
2月21日 シグナス補給線17号機がISSに到着
3月 4日 船外曝露開始 (12月回収予定)



参考資料 10-4

学会資料抜粋：2023/03/14：三本勇貴他

中性子線照射による木材の核反応のシミュレーション

2023/03/14
第73回日本木材学会大会
C14-04-1130

中性子線照射による木材の核反応のシミュレーション

(京大農) ○三本勇貴、村田功二、仲村匡司
(京大総合生存学館) 山敷庸亮、土井隆雄、三木健司
(住友林業) 荻谷健司、土屋守雄

【緒言】 その場での (in situ) ^{14}C の生成

N 0.36% (99.90, 2011)
O 42.61%
C 50.86%
H 5.64%

大気原子核
中性子
宇宙線
TP (TP)
GCR (GCR)
SEP (SEP)

二酸化炭素 $^{14}\text{CO}_2$
光合成
樹体・木材内での生成？
原位宇宙線生成核種 (菅野, 2013)
大気原子核
中性子
宇宙線
TP (TP)
GCR (GCR)
SEP (SEP)

(Gosse, J. C. et al., 2003)

【実験】 中性子線照射試験

試験準備 → 中性子線照射試験 → 試験体前処理 → ^{14}C 濃度測定

サンプル No.1
No.1: スギ (気乾, 照射 2 時間) 密度 0.29g/cm³
No.5: スギ (気乾, 照射 1 時間) 密度 0.29g/cm³

【実験】 ^{14}C 濃度測定

試験準備 → 中性子線照射試験 → 試験体前処理 → ^{14}C 濃度測定

燃焼させ CO_2 を発生
 ^{14}C -AMS 専用装置 (NEC 社製) で
 ^{14}C の計数、 ^{14}C 濃度 ($^{14}\text{C}/^{12}\text{C}$)
 ^{14}C 濃度 ($^{14}\text{C}/^{13}\text{C}$) の測定

【緒言】 炭素 14 年代測定法

大気原子核
中性子
宇宙線
TP (TP)
GCR (GCR)
SEP (SEP)

二酸化炭素 $^{14}\text{CO}_2$
光合成
樹体・木材内での生成？
原位宇宙線生成核種 (菅野, 2013)
大気原子核
中性子
宇宙線
TP (TP)
GCR (GCR)
SEP (SEP)

(Gosse, J. C. et al., 2003)

【目的】

木材に中性子線を照射することで木材内に ^{14}C が生成する可能性を調べる

中性子線照射試験
PHITS によるシミュレーション (T. Sato et al., 2018)

【実験】 ^{14}C 濃度測定

試験準備 → 中性子線照射試験 → 試験体前処理 → ^{14}C 濃度測定

未照射
2 時間照射

同一年の年輪
成長方向に 1 ~ 2 mm 幅の試料に細分
アセトン (5 分 1 回)
クロロホルム・メタノール
2:1 混合溶液 (3 0 分 2 回)
アセトン (5 分 2 回)
中での超音波洗浄

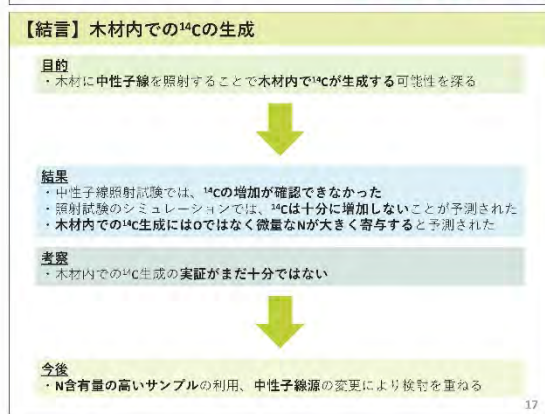
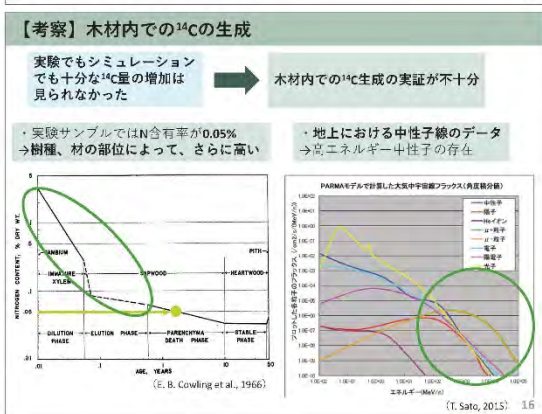
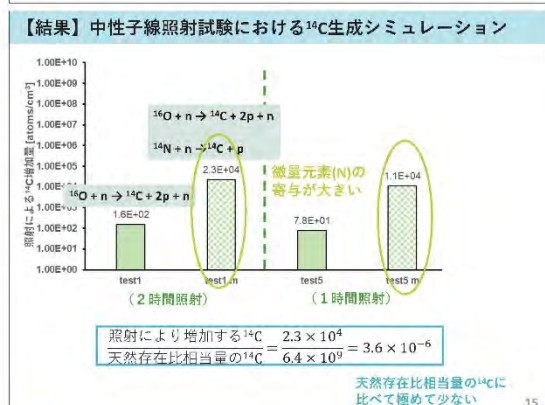
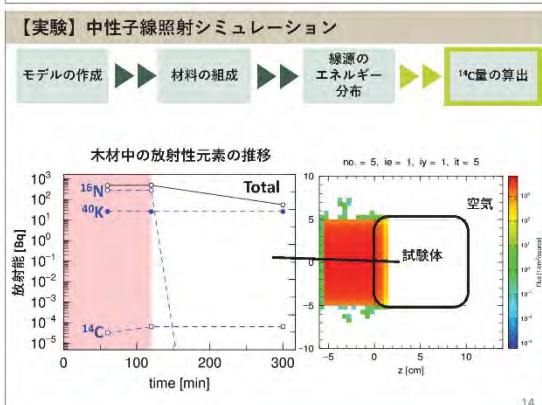
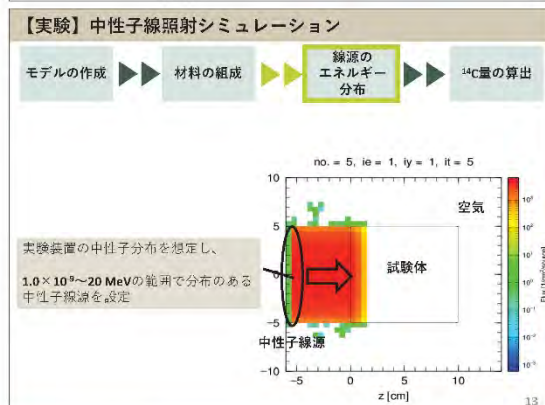
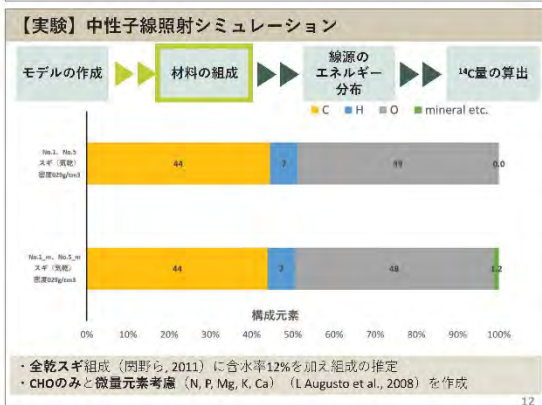
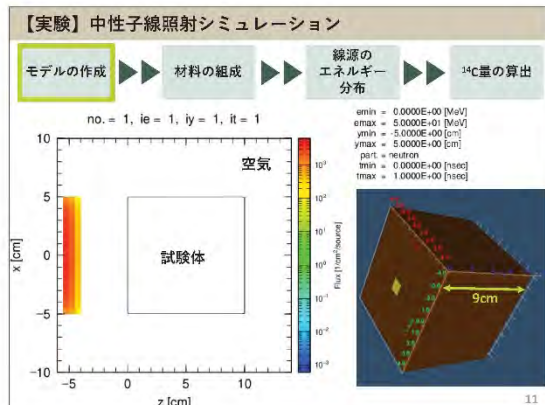
【結果】 中性子線照射試験における ^{14}C 生成

pMC: Percentage of Modern Carbon
1950 年の ^{14}C 濃度を 100 とした時の ^{14}C 濃度を表す単位。
http://www.ams.co.jp/page_id=177

未照射サンプル
2 時間照射サンプル

サンプル	N 含有率 [%]	N の文献値 [%]
2 時間照射	0.05838	0.34
未照射	0.05457	

(岡田, 2013)



参考資料 10-5

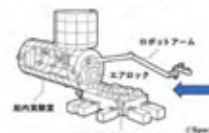
学会資料抜粋：2023/03/14：村田功二他
広葉樹材試験体の地球低軌道への曝露試験

広葉樹材試験体の地球低軌道への曝露試験

(京大大学院農学研究科) ○村田 功二、今瀬 雄登、仲村 匡司
(京都大学総合生存学館) 土井 隆雄、三木 健司、山敷 廣亮
(住友林業株式会社) 苅谷 健司、土屋 守雄

宇宙会社Space RID 「スペースデリバリー」プロジェクト 国内の研究機関、民間企業など10社が参加

国際宇宙ステーション(ISS)「きぼう」
日本実験棟、外部実験プラットフォーム
FUBS2 (電磁放射線実験装置)



*ISS国際宇宙ステーション科学実験プラットフォーム
(Exposed Experiment Bracket Attached on ISS)



ハネノキ
マツノキ
ダウソウ

【宇宙曝露試験の準備】

- ・不燃性試験とオフガス試験
火事を起こさないか、有毒なガスはでないか → 少量なのでOK
- ・アウトガス試験
真空環境下において放出されるガスの総量 → 測定を実施
- ・支持アルミフレームの作成
曝露中およびISSのハンドリング → 固定パネルの設計
- ・振動試験
打ち上げ時の振動で脱落はないか → 振動試験を実施

【アウトガス試験】

真空環境下において有機物系等から放出されるガスの評価

- ① 23℃・50%RHで24時間測定して重量変化
- ② 真空度7.0×10⁻⁵Pa以下、加熱温度120℃、
真空乾燥時間24時間以上
- ③ 乾燥重量を減らしたTML(重量損失比)、
CVCN(有機物質量比)を算出する。
- ④ 23℃・50%RHで24時間保持
- ⑤ WVR(重量水蒸気比)を算出する



試験体：11mmφにカット
それぞれ0.5g重量を準備
100℃×24時間でお風呂



サンプルホルダー



コレクタプレート (円形銅板)

重量損失比 TML:1.0%以下 再凝集物質質量比 CVCN: 0.1%以下

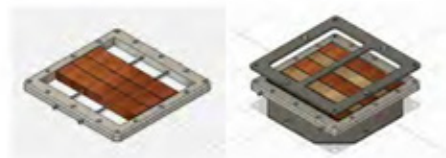
OUTGASSING DATA											
Test No.	1231										
Material	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	WVR	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
2	TML	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	CVCN	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	WVR	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	TML	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
6	CVCN	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
7	WVR	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
8	TML	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
9	CVCN	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
10	WVR	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
11	TML	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
12	CVCN	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000

TML 6.0% > 1.0%

CVCN 0.00% < 0.1%

再凝集物質比 WVR 5.48%

木材試験体固定フレームの設計



落下防止の工夫 (アルミフレームとアルミシャフト)

振動試験

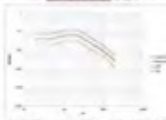


ランダム試験条件

項目	試験条件	試験結果
1	ランダム	合格
2	ランダム	合格
3	ランダム	合格
4	ランダム	合格
5	ランダム	合格
6	ランダム	合格
7	ランダム	合格
8	ランダム	合格
9	ランダム	合格
10	ランダム	合格
11	ランダム	合格
12	ランダム	合格



すべてのネジ、ナット、ワッシャー
にトルクマークを付す



- 固有振動数の測定
- ランダム振動試験
- 固有振動数の測定

- ✓ 固有振動数に不安定がないか
- ✓ トルクマークが削いでいないか

JAXAへの納品準備



プレートへの取り付け



アルミバック



ロックタイトによる固定



冷凍剤で封入

2022年2月21日：シグナス補給船17号機がISSに到着
 3月4日：船外曝露開始
 12月23日：船内に回収（曝露期間294日）
 2023年1月11日：ドラゴン補給船26号機（SpX-26）がフロリダ半島沖へ着水
 3月27日：JAXAから引き渡し



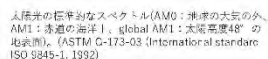
試験体:56mm×8.6mm×5mm
樹 種:ホオノキ、ヤマザクラ、ダケカンバ
その他:AO評価用ポリイミド樹脂シート



試験体の回収作業(若田光一宇宙飛行士)

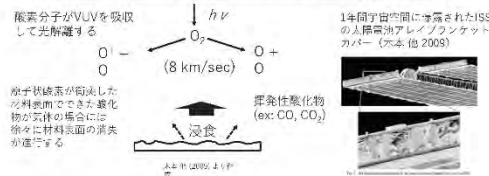


ISSから分離したドラ
ゴン補給船運用26号機
(SpX-26)



地上には届かないエネルギーの大きい紫外線が吸収されて地球伝軌道では700℃になっている。

UV Spectrum	VUV	Far UV	Near UV
λ	100-200 nm	200-300 nm	300-400 nm



本誌は 1920 年 1 月号に於ける東京市材料への種子付率率の調査とその地上部 (J. Vac. Soc. Jpn. 52 巻, 1 号, 52 頁) 475-480

「子どもの発達サポートフォーラム」(EXPDSF-32) 2014/10/24～2016/1/11

機源	最大 ($\mu\text{Gy/day}$)	合計 ($\text{Gy}/442\text{days}$)
GCR	77	0.0318
SEP	2,515	0.004
IRB	844	0.251
ORB	2,962	0.123
Total		0.4098

Excess of a 120.1 Space Weights: 16, 1475-1,488



お問い合わせ先 株式会社 三井物産
〒100-0001 東京都千代田区千代田 1-1-1 三井物産ビル 10F
TEL: 03-6256-2111 FAX: 03-6256-2112

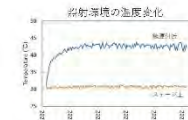
試験体: ホオノキ (*Magnolia obovata*)
 含水率: 乾燥 (20°C・60%RH) 湿潤 (20°C・97%RH)
 各条件につき 3体 0.6 mm(T) × 10 mm(R) × 1
 試験装置: スーツジ 31°C 浴槽近く 43°C



京都大学複合原子力科学研究所
コバルト60 ガンマ線照射装置



ポリエチレンノイル
でラッピング



照射環境の温度変化

Figure 10 consists of two side-by-side scatter plots. The left plot is titled 'Crystallinity (Wet)' and the right plot is titled 'Crystallinity (Dry)'. Both plots have 'Dose (kGy)' on the x-axis (logarithmic scale from 0.001 to 1000) and 'Crystallinity (%)' on the y-axis (linear scale from 0.42 to 0.52). Each plot contains several data points with vertical error bars. A horizontal line is drawn across both plots at approximately 0.48% crystallinity. In the 'Wet' plot, the data points are clustered around this line. In the 'Dry' plot, the data points show more variation, with some points significantly higher than the line at higher doses.

128kgの吸収線量で増加しているように見えるが
Control試験体との統計的有意差はない($P>5\%$)
試験体数を増やすと有意差が解明できる可能性あり

Figure 10 consists of two side-by-side scatter plots. The left plot is titled 'Crystal size (Wet)' and the right plot is titled 'Crystal size (Dry)'. Both plots have 'Dose (log)' on the x-axis (ranging from 0.001 to 1000) and 'Sclerotic width (μm)' on the y-axis (ranging from 2.8 to 3.0). The data points are represented by black dots with vertical error bars. A horizontal line is drawn across each plot at approximately 2.87 μm. In the 'Wet' plot, the data points are clustered around this line, with some scatter. In the 'Dry' plot, the data points are also clustered around the line, but there is a notable outlier at a dose of approximately 0.1 with a sclerotic width of about 2.95 μm.

128kgの吸収線量で湿潤、気乾ともの増加しているように見えるがControlに対して統計的有意差が確認できたのは気乾のみ(P>5%)

文科省の委託費に採択

また「宇宙での生活には恒久的なシステムの確立が必要になる。そのために木は重要な要素になる」と考えており、地球のような人と森が共生する居住環境をめざせる限り宇宙に再現したい。地球文明が宇宙に広がっていくような『宇宙文明』の実現を目指していく（土井敬徳）とも話す。

地球から宇宙へ、そして再び地球へと技術の
フィードバックを図ることで、新しい木材利用の
可能性を見出していきたくとしている。

参考資料 11-2
毎日新聞 2023年1月13日
過酷な宇宙に耐えられる？「木」で作る人工衛星の可能性

2023/01/13 12:44

過酷な宇宙に耐えられる？「木」で作る人工衛星の可能性 | 毎日新聞

過酷な宇宙に耐えられる？「木」で作る人工衛星の可能性

重水友里香 環境・科学 速報 科学・テクノロジー 環境 宇宙

毎日新聞 | 2023/1/13 12:00 (最終更新 1/13 12:00) 有料記事 1666文字



開発中の木造人工衛星「リグノサット」＝京都大提供

宇宙に木造の人工衛星を送り込む。そんな野心的なプロジェクトに京都大と住友林業の研究チームが挑んでいる。木は燃えたり腐ったりして、過酷な環境に耐えられるようなイメージは乏しい。宇宙で木材が活躍する日は来るのだろうか。

実験はヤマザクラなど3種類

国際宇宙ステーション（ISS）の日本実験棟「きぼう」で2022年12月、若田光一宇宙飛行士がロボットアームを操作し、船外に設置されていた小さなパネルを回収した。パネルに取り付けられていたのは、耐久性に優れ繊細な細工もしやすいヤマザクラとダケカンバ、軽くて軟らかいホオノキの木片。この3種類が人工衛星本体の素材候補だ。



木造人工衛星の素材候補を並べたパネル。宇宙空間での劣化の程度を調べるため、国際宇宙ステーションの日本実験棟「きぼう」の船外に設置された＝村田功二・京都大准教授提供

宇宙空間に木片をさらしていた期間は約10カ月。オンラインで回収の様子を見守ったチームの村田功二・京都大准教授（木材工学）は「劣化してばらばらになることなく、無事回収できてよかった」と胸をなで下ろした。今後、木片がどう変化したかを詳細に調べるといふ。

宇宙空間には宇宙線など材料を劣化させるさまざまな要因がある。地球周辺の軌道を周回する人工衛星の表面は、日が当たる場所では120度の高温、陰に入ると氷点下150度という低温にさらされる。このため人工衛星の材料は通常、耐久性に優れるジュラルミンなどアルミニウム合金が使われる。

金属ではなく、木材を使うことにどんなメリットがあるのか。

大気圏で「燃え尽きる」強み

人工衛星は通常、役目を終えると大気圏に突入して燃えるが、燃えた後のアルミニウムが微粒子になって大気中にとどまり、大気汚染の原因になると指摘されている。材料が木材なら燃え尽きてしまうので、微粒子が残る心配がない。また木材は電磁波や地磁気を通すため、アンテナなどを内蔵したまま運用できる。木の種類によっては軽量化も期待できる。

チームが開発を目指す人工衛星は1辺約10センチ、板の厚さ1センチ以下の小さな「木箱」だ。中に電子基板や測定機器を詰め込み、総重量は約1・2キロになる。



船外活動中に撮影された国際宇宙ステーションの日本実験棟「きぼう」＝2018年3月29日、宇宙航空研究開発機構（JAXA）提供

ロケットでISSに届けた後にきぼうから宇宙空間に放出する予定で、他の人工衛星と同様に、打ち上げ時の振動などに耐えられなければならない。そこで強い力が加わっても板がはがれないよう、板の端に施した台形の凹凸を組み合わせで接合する「蟻組（ありぐ）み接ぎ」という手法を採用し、熟練の職人が担う。チームは、英語で木を意味する「リグノ」と「サテライト（人工衛星）」を組み合わせ、「リグノサット」と名付けた。

「アルミニウムに対抗できる」

宇宙のような過酷な環境に木材は耐えられるのだろうか。

村田さんは「私たちが木の欠点だと思っていることが宇宙ではほぼ起こらなくなる。木材はきちんと扱えば、アルミニウムと対抗できる材料になるはずだ」と自信を見せる。

木材の強度の高さは第二次世界大戦中、資源が不足した際に各国で注目された。アルミニウムや鉄の不足を受け、英国では木造戦闘機「デ・ハビランド・モスキート」が前線に投入され、日本でも開発が検討されたという。

村田さんによると、真空の宇宙では木は燃えたり腐ったりすることがない。地球上では、大気中の水分などによって曲がったり反ったりするが、宇宙では含水率の変化がないため、こうしたことも起こらない。



木造人工衛星「リグノサット」を開発している村田功二・京大准教授＝本人提供

しかも、大幅な温度変化でも急激な物性の変化がなく、熱による膨張の割合もアルミニウムと同じ程度なのだという。木材には個体差があり、部位によって強度のばらつきなどもあるが、小さなサイズの衛星では制御できる範囲とみる。

来年度中の打ち上げ目指す

国際月探査「アルテミス計画」の最初のミッションが22年に実施されるなど、宇宙開発競争は加速している。チームが見据えるのは「宇宙で木を育て、現地で材料として使う未来」で、リグノサットをその最初の一步と位置づける。



火星を想定した樹木栽培のイメージ図＝京大提供

23年度内にリグノサットを打ち上げるのが目下の目標。チームは地上の実験室でも宇宙線の一種ガンマ線を木材に照射して構造の変化を調べたり、耐熱性を確認したりする試験などを重ねている。【垂水友里香】

毎日新聞のニュースサイトに掲載の記事・写真・図表など無断転載を禁止します。著作権は毎日新聞社またはその情報提供者に属します。

画像データは(株)フォーカスシステムズの電子透かし「acuagrophy」により著作権情報を確認できるようになっています。

Copyright THE MAINICHI NEWSPAPERS. All rights reserved.

新

聞

【新聞定価1ヵ月4,300円(本体価格3,982円+消費税218円)】1部売り(消費税込み)冊刊150円 夕刊50円 (※3種別定価別記)



村田功二・京都大
准教授—本人提供

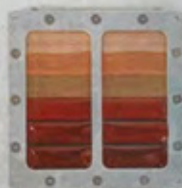
京大×住友林業 挑戦中

国際宇宙ステーション(ISS)の日本実験棟「きぼう」で2022年11月、若田光一宇宙飛行士58がロボットアームを操作し、船外に設置されていた小さなパネルを回収した。パネルに取り付けられていたのは、耐久性に優れた繊細な細工も、すいすいサクッとタケカンバ、

10カ月実験 劣化調査

宇宙に木造の人工衛星を送り込む。そんな野心的なプロジェクトに京都大と住友林業の研究チームが挑んでいる。木は燃えたり腐ったりして、過酷な環境に耐えられるようなイメージは乏しい。宇宙に木材が適する日は来るのだろうか。

木造人工衛星の材料候補を調べたパネル。宇宙空間での劣化の程度を調べるため、国際宇宙ステーションの日本実験棟「きぼう」の船外に設置された「村田」が提供



軽くて軟らかいホノキの木材。この3種類が人工衛星本体の素材候補だ。宇宙空間に木片をさらしている期間は約10カ月。オンラインで回収の様子を見守ったチームの村田功二・京都大准教授(木材工学)は「劣化してはらばらになることなく、無事回収できてよかった」と胸をなで下ろした。今後、木片がどう変化したかを詳細に調べるという。宇宙空間には宇宙線など材料を劣化させるさまざまな要因がある。地球周辺の軌道を周回す

木造人工衛星

地上で弱点 真空中で克服

●開発中の木造人工衛星「リグノサット」●火星を想定した木造衛星のイメージ画。いずれも京都大提供



宇宙の旅

人工衛星の表面は、日が当たる場所では120度の高温、陰に入ると氷点下150度という低温にさらされる。このため人工衛星の材料は通常、耐久性に優れたジュラルミンやアルミニウム合金が使われる。金属ではなく、木材を使うことがどんなメリットがあるのか。人工衛星は通常、役目を終えると大気圏に突入して燃えるが、燃えた後のアルミニウムが微粒子になって大気中にとまり、大気汚染の原因になると指摘されている。材料が木材なら燃え尽きてしまうので、微粒子が舞る心配がない。また木材は電磁波や地磁気を通すため、アンテナなどを内蔵したまま運用できる。木の繊維によっては軽量化も期待できる。

チームが開発を目指す人工衛星は1辺約10センチ、板の厚さ1センチ以下の小さな「木箱」だ。中に電子基板や測定機器を詰め込み、総重量は約1.2kgになる。ロケットでISSに届けられた後、にきぼうから宇宙空間に放出する予定で、他の人工衛星と同様に、打ち上げ時の振動などに耐えられなければならない。そこで強い力が加わっても板がはがれないよう、板の間に施した台形の凹凸を組み合わせて接合する「組みあわせ」という手法を採用し、熟練の職人が指で「チーム」は、英語で木を意味する「リグノ」と「サテライト(人工衛星)」を組み合わせて「リグノサット」と名付けた。

腐らず、曲がらず

宇宙のような過酷な環境に木材は耐えられるのだろうか。村田さんは「私たちが木の欠点だと思っていることが宇宙ではほぼ起こらなくなる。木材はきちんと扱えば、アルミニウムと対抗できる材料になるはずだ」と自信を見せる。木材の強度の高さは第二次世界大戦中、資源が不足した際に各国で注目された。アルミニウムや鉄の不足を挙げ、英国では木造戦闘機「テ・ハビランド・モスキート」が前線に投入され、日本でも開発が検討されたという。村田さんによると、真空中の宇宙では木は燃えたり腐ったりする心配はない。地球上では、大気中の水分などによって曲がったり反ったりするが、宇宙では含水率の変化がないため、こうした心配もない。しかも、大幅な温度変化でも急激な物性の変化がなく、熱による膨張の割合もアルミニウムと同じ程度なのだという。木材には繊維があり、部位によって強度のばらつきなどもあるが、小さなサイズの衛星では制御できる範囲とみる。

国際宇宙ステーション(ISS)の最初のミッションが22年に実施されるのを、宇宙開発競争は加速している。チームが観望しているのは「宇宙に木を育て、現地で材料として使う未来」で、リグノサットをその最初の一歩と位置づける。

23年度内にリグノサットを打ち上げるのが目標。チームは地上の実験室でも宇宙空間の一層ガンマ線を木材に照射して構造の変化を調べたり、耐熱性を確認したりする試験などを重ねている。【平水友里香】

木造人工衛星 宇宙に挑む



●開発中の木造人工衛星「リグノサット」＝京都大提供●船外活動中に撮影された国際宇宙ステーションの日本実験棟「きぼう」＝2018年3月29日（宇宙航空研究開発機構提供）



宇宙に木造の人工衛星を送り込む。そんな野心的なプロジェクトに京都大と住友林業の研究チームが挑んでいる。木は燃えたり腐ったりして、過酷な環境に耐えられるようなイメージはしない。宇宙で木材が活躍する日は来るのだろうか。

国際宇宙ステーション（ISS）の日本実験棟「きぼう」で、2022年12月、若田光一（わかたひかり）宇宙飛行士がロボットアームを操作し、船外に設置されていた小さなパネルを回収した。パネルに取り付けられていたのは、耐久性に優れた繊維

京大と住友林業

な細工もしやすいヤマザクラとタケカンバ、軽くて軟らかいホノキの木。この3種類の人工衛星本体の素材候補だ。

宇宙空間に木をさらしていた期間は約10月。オンラインで回収の様子を見守ったチームの村田功二・京都大准教授（木材工学）は「劣化し

来年度打ち上げへ 耐久性テスト

ではさらになることなく、無事回収できてよかったと胸をなやました。今後、木片がどう変化したかを詳細に調べるといふ。

宇宙空間には宇宙線や材料を劣化させるさまざまな要因がある。地球周辺の軌道を周回する人工衛星の表面は、日が当たる場所では120度の高温、陰に入ると氷点下150度という低温にさらされる。このため人工衛星の材料は通常、耐久性に優れたジュラルミンやアルミニウム合金が使われる。

△衛星は通常、燃料を燃やして大気圏に突入して燃えるが、燃えた後のアルミニウムが微粒子になって大気中にとまると、大気汚染の原因になると指摘されている。材料が木材なら燃え尽きてしまうので、微粒子が残る心配がない。また木材は電磁波や地磁気を導くため、アンテナなどを内蔵したまま運用できる。木の種類によっては腐化も期待できる。

△アルミ並みの材料
宇宙のような過酷な環境に木材は耐えられるのだろうか。

村田さんは「私たちが木の欠点だと思っていることが、宇宙ではほぼ起こらない。宇宙では木が腐る心配がなく、木材はきちんと扱えば、アルミニウムと同等の材料になるはず」と自信を見せる。

木材の強度の高さは第二次

大気汚染せず
宇宙空間には宇宙線や材料を劣化させるさまざまな要因がある。地球周辺の軌道を周回する人工衛星の表面は、日が当たる場所では120度の高温、陰に入ると氷点下150度という低温にさらされる。このため人工衛星の材料は通常、耐久性に優れたジュラルミンやアルミニウム合金が使われる。

金鋼鉄は木材を使うことには大きなメリットがあるのか。

△衛星は通常、燃料を燃やして大気圏に突入して燃えるが、燃えた後のアルミニウムが微粒子になって大気中にとまると、大気汚染の原因になると指摘されている。材料が木材なら燃え尽きてしまうので、微粒子が残る心配がない。また木材は電磁波や地磁気を導くため、アンテナなどを内蔵したまま運用できる。木の種類によっては腐化も期待できる。

チームが開発を目指す人工衛星は1辺約10センチ、板の厚さ1センチ以下の小さな木箱だ。中に電子基板や測定機器を詰め込み、総重量は約1・2キロになる。

ロケットでISSに届けられた後、きぼうから宇宙空間に放出する予定で、他の人工衛星と同様に、打ち上げ時の振動などに耐えなければならない。そこで強い力が加わっても板がはがれないよう、板の端に施した台形の凹みを組み合わせて接着する「鍵組み接ぎ」という手法を採用し、熟練の職人が担当。チームは、英語で木を意味する「リグノ」を組み合わせ、「リグノサット」と名付けた。



村田功二 京都大准教授

MAINICHI
新毎日
夕刊
1月23日(月)
2023年(令和5年)
発行所：東京都千代田区一ツ橋1-1
〒100-0051 電話(03)3351-0188
毎日新聞東京本社

創業 昭和21年
ビフテキ家
あづま
【ぐるなび】<http://t.gnavi.co.jp/g905500/>
新宿店：新宿区新宿3-6-12 TEL.03-3351-0188
銀座店：中央区銀座6-7-6 TEL.03-3571-0392

週末深夜の火災。30人が1人暮らしする増田市の集合住宅で、亡くなった4人全員が高齢者という現実に心痛む。

コロナの「5類移行」に賛成49%、反対41%。本誌世論調査。60代以上は抵抗感。

春節で国民が大幅移動する中。ゼロコロナ政策転換を感

近事片々 2023.1.23
●「満員御礼」垂れ幕下がり
盛岡駅で開かれた大相撲「大相撲」の優勝、1大関の意地地を優勝。

●パラスポーツ発展への貢献
は大きく、車いすテニスの国枝選手が引退表明。世界ランク1位のままコートに別れ。

- きょうの紙面から (四)
- 特集 **ワイド**
内館牧子さんが語る「老害」 2
アートの扉
狩野探偵「かわいいもの」 3
洋菓子のW杯 日本が優勝 6
大雪で立ち往生 備えは？ 7

毎日数独 SUDOKU
第4431回・初級

2		6			3
	1		4	7	
5			1	9	

参考資料 12
学会等発表実績

学会等発表実績

委託業務題目「有人宇宙活動のための総合科学研究教育プログラムの開発と実践」

機関名 国立大学法人京都大学

1. 学会等における口頭・ポスター発表

発表した成果(発表題目、口頭・ポスター発表の別)	発表者氏名	発表した場所 (学会名等)	発表した時期	国内・外の別
超小型木造人工衛星「LignoSat」の基礎設計 口頭発表	福王悠星、曾元元香、阿戸豪、 遠藤早緒里、大西大知、菊川裕 樹、清田朋和、桑原和輝、佐野 愛華、筒井涼輔、豊西悟大、細 辻一、松野なな、橋本暖、山敷 庸亮、仲村匡司、村田功二、三 木健司、石原正次、刈谷健司、 土屋守雄、土井隆雄	第68回宇宙科学技術連合講演会	2022年11月1日	国内
超小型木造人工衛星「LignoSat」のミッション系開発の現状と展望 口頭発表	筒井涼輔、曾元元香、阿戸豪、 遠藤早緒里、大西大知、菊川裕 樹、清田朋和、桑原和輝、佐野 愛華、豊西悟大、福王悠星、細 辻一、松野なな、橋本暖、山敷 庸亮、仲村匡司、村田功二、三 木健司、石原正次、刈谷健司、 土屋守雄、土井隆雄	第68回宇宙科学技術連合講演会	2022年11月1日	国内
広葉樹の活用方法－楽器から宇宙利用まで 口頭発表	村田功二	第50回木材の化学加工研究会 シンポジウム	2022年11月17日	国内
中性子線照射による木材の核反応のシミュレーション 口頭発表	三本勇貴、村田功二、仲村匡 司、山敷庸亮、土井隆雄、三木 健司、刈谷健司、土屋守雄	第73回日本木材学会大会	2023年3月14日	国内
広葉樹材試験体の地球低軌道への曝露試験 口頭発表	村田功二、今瀬誠彦、仲村匡 司、土井隆雄、三木健司、山敷 庸亮、刈谷健司、土屋守雄	第73回日本木材学会大会	2023年3月14日	国内

2. 学芸誌・雑誌等における論文掲載

掲載した論文(発表題目)	発表者氏名	発表した場所 (学芸誌・雑誌等名)	発表した時期	国内・外の別
超小型木造人工衛星「LignoSat」の基礎設計	福王悠星、曾元元香、阿戸豪、 遠藤早緒里、大西大知、菊川裕 樹、清田朋和、桑原和輝、佐野 愛華、筒井涼輔、豊西悟大、細 辻一、松野なな、橋本暖、山敷 庸亮、仲村匡司、村田功二、三 木健司、石原正次、刈谷健司、 土屋守雄、土井隆雄	第66回宇宙科学技術連合講演会	2022年11月1日	国内
超小型木造人工衛星「LignoSat」のミッション系開発の現状と展望	筒井涼輔、曾元元香、阿戸豪、 遠藤早緒里、大西大知、菊川裕 樹、清田朋和、桑原和輝、佐野 愛華、豊西悟大、福王悠星、細 辻一、松野なな、橋本暖、山敷 庸亮、仲村匡司、村田功二、三 木健司、石原正次、刈谷健司、 土屋守雄、土井隆雄	第66回宇宙科学技術連合講演会	2022年11月1日	国内

(注1)発表者氏名は、連名による発表の場合には、筆頭者を先頭にして全員を記載すること。

(注2)本形式はExcel形式にて作成し、甲が求める場合は別途電子データを納入すること。