

平成 23 年 (2011 年) 11 月 運用計画

(更新:2011.11.17)		
日付	運用計画	
1		
2		
3		
4		「ひまわり6号」南側地球センサー抑止運用による影響 (注 2)
5		
6		「ひまわり6号」北側地球センサー抑止運用による影響 (注 3)
7		
8		「ひまわり6号」南北軌道制御運用による影響 (注 4)
9		
10		
11		
12		
13		
14		
15	「ひまわり6号」東西軌	LRIT の配信時間変更

地上設備保守点検に伴う
「ひまわり6号」による観測運用
(注 1)

	道 制御運用による影響 (注 6)	(注 5)
16		
17		
18		
19		「ひまわり6号」北側地球センサー抑止運用による影響 (注 7)
20		
21		LRIT の配信時間変更 (注 8)
22		
23		
24		
25		
26		HRIT の配信停止 (運用休止) (注 9)
27		
28		
29		
30		

[注 1]

11月1日(火)～12月26日(月),地上設備保守点検に伴う「ひまわり6号」による観測運用

11月1日(火)から12月26日(月)まで、「ひまわり」地上設備の定期保守点検作業を実施します。

この作業に伴い、以下の期間は、「ひまわり6号」による観測運用を実施します。

- 11月1日(火)F03～12月26日(月)N04の全画像
-

[注 2]

11月4日(金)～11月5日(土),「ひまわり6号」南側地球センサー抑止運用による影響

11月4日(金)16:14 UTC～11月5日(土)01:14 UTCに月による干渉回避のため「ひまわり6号」の南側地球センサー抑止運用(片側運用)を実施します。

この運用に伴い、衛星の姿勢データの精度低下の影響により以下の時間帯で画像に位置ずれが発生する場合があります。

- 11月4日(金)17時～11月5日(土)01時(UTC)の全画像
-

[注 3]

11月6日(日)～11月7日(月),「ひまわり6号」北側地球センサー抑止運用による影響

11月6日(日)20:14 UTC～11月7日(月)03:14 UTCに月による干渉回避のため「ひまわり6号」の北側地球センサー抑止運用(片側運用)を実施します。

この運用に伴い、衛星の姿勢データの精度低下の影響により以下の時間帯で画像に位置ずれが発生する場合があります。

- 11月6日(日)21時～11月7日(月)03時(UTC)の全画像
-

[注 4]

11月8日(火),「ひまわり6号」南北軌道制御運用による影響

11月8日(火)03:56 UTCに「ひまわり6号」の南北軌道制御運用を実施します。

この運用に伴い、同制御運用後の数日間、全画像に位置ずれが発生する場合があります。

【注 5】

11月15日(火)～11月16日(水), LRITの配信時間変更

11月15日(火)～11月16日(水), 「ひまわり」地上設備の保守作業に伴い, 以下のとおり, LRITの配信時間を変更します。

- 11月15日(火)～11月16日(水)
○LRIT:PS-F03の配信時間を03:00 UTC～に変更

【注 6】

11月15日(火), 「ひまわり6号」東西軌道制御運用による影響

11月15日(火)08:14 UTCに「ひまわり6号」の東西軌道制御運用を実施します。
この運用に伴い, 同制御運用後の数時間(約6時間), 全画像に位置ずれが発生する場合があります。

【注 7】

11月19日(土), 「ひまわり6号」北側地球センサー抑止運用による影響

11月19日(土)04:14 UTC～13:14 UTCに月による干渉回避のため「ひまわり6号」の北側地球センサー抑止運用(片側運用)を実施します。
この運用に伴い, 衛星の姿勢データの精度低下の影響により以下の時間帯で画像に位置ずれが発生する場合があります。

- 11月19日(土)05時～13時(UTC)の全画像

【注 8】

11月21日(月), LRITの配信時間変更

11月21日(月), 「ひまわり」地上設備の保守作業に伴い, 以下のとおり, LRITの配信時間を変更します。

- 11月21日(月)
○LRIT:D0-F08の配信時間を08:30 UTC～に変更
PS-N08の配信時間を08:35 UTC～に変更

【注 9】

11月26日(土), HRITの配信停止(運用休止)

11月26日(土)12:17 UTC から「ひまわり6号」システムの保守作業を実施します。
この作業に伴い、以下のとおり、プロダクトの配信を停止(休止)します。

- 11月26日(土)
 - HRIT: S12W

(注)「日本標準時」=「UTC(協定世界時)」+「9時間」