

載計器も多くなり、また次に述べるアンサーバックの配線など、配線内容も複雑になってきたため、計測器間の接続は、すべてコネクタを使用することにし、組み込みの際は、コネクタ接続だけで済むよう考慮された。

また、計測器の電源投入を、コントロールセンタより遠隔操作で行なえるよう、すべての計測器は、内部に同一性能のラッチングリレーを持ち、電源の ON-OFF の状態がコントロールセンタのランプで表示されるアンサーバック回路も組み込んでいる。

2) 着脱コネクタ コントロールセンタから遠隔操作で機上の各搭載計器の電氣的試験を行なったあと、発射直前にこれらの配線をロケットより切り離す必要がある。このため、ラムダ型ロケットより新たに着脱コネクタを使用することになった。L-2-1 号機、L-2-2 号機では、この着脱コネクタを 2 個同時に使用している。

着脱コネクタのおもな規格はつぎのとおりである。

動作電流 3A

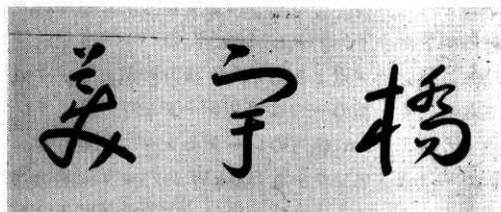
直 流 抵 抗 8Ω
 離 脱 時 間 0.1 秒以下
 コ ン タ ク ト 数 54 本
 大 小 重 量 84×45×146 mm 890 g

3) 外部電源 搭載計測器が多くなり、機上での試験も長時間必要になってきたため、テレメータ送信機など、従来のように内部電池だけでは、試験を行なうことが、困難となってきた。このため、外部より着脱コネクタを通して電源を供給しランチャ上での試験はすべてこの電源で行なうことになった。外部電源は、ロケットセンタの半地下室におかれテレメータセンタで、電圧を監視しながら遠隔操作により電圧をコントロールすることができる。

なお外部電源を使用しているのは、試験時間の長くかかる 2 台のテレメータ送信機と、2 台のレーダトランスポンダ、それに電離層観測器である。

(1964 年 10 月 12 日受理)

宇 宙 探 究 機 組 立 工 事 記 念 碑



東 大 総 長 の 揮 毫

ロケット研究が始まったときの東大総長は、矢内原先生で、ベビー・ロケット時代、秋田に見学に見えられて、地元の道川小・中学校のために色紙を書いて贈られた。その後、6年ほど経った鹿児島宇宙空間観測所の起工式には、茅原総長が「宇宙探究」と揮毫されて参会者全部へ贈られた。

昭和 39 年に入って、ミュー・センタへの架橋と道路建設が始まった。この橋は「美宇橋」と名づけられ、その銘板は、大河内総長の筆になるものである。美宇は、もちろん、ミューと語呂を合わせたものである。

(J. S)