Satellite status by. M. Shimada

Since 01/01/2007

Loss of 100W from solar paddle (less problem, 8Kw generated over 6Kw).

Starts 500 meter orbit tube for InSAR

CVST6 meeting at EORC on March beginning.

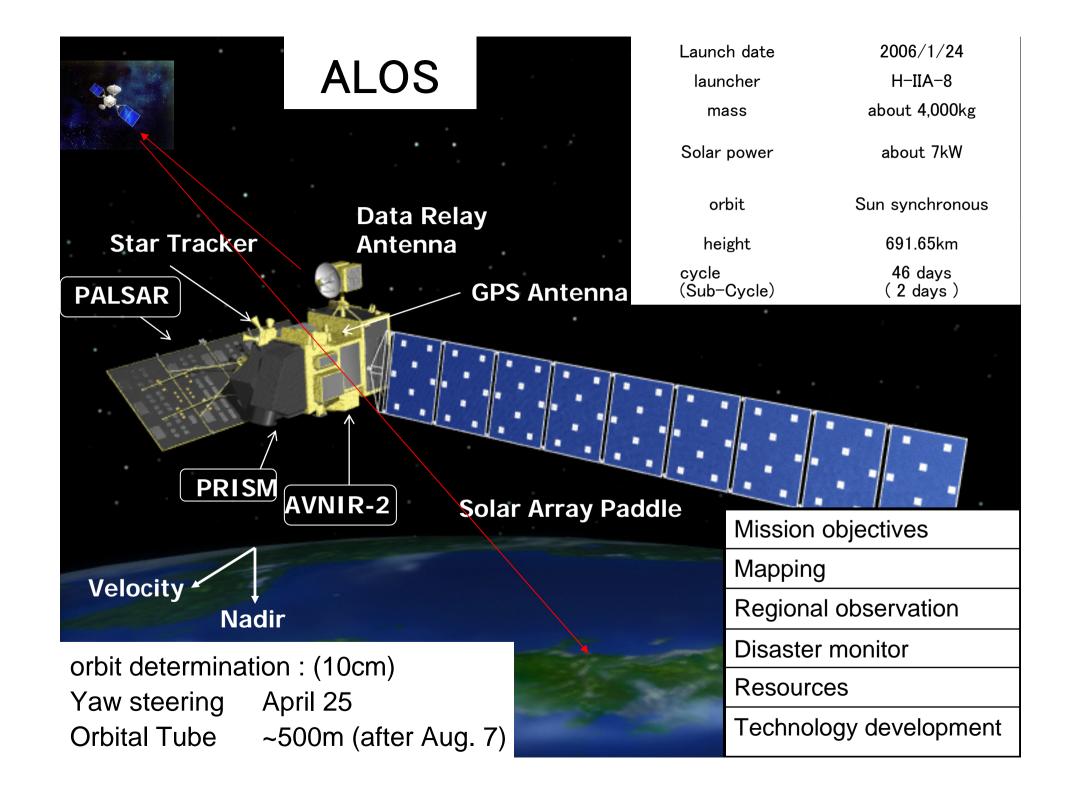
Review meeting on March 29 2007.

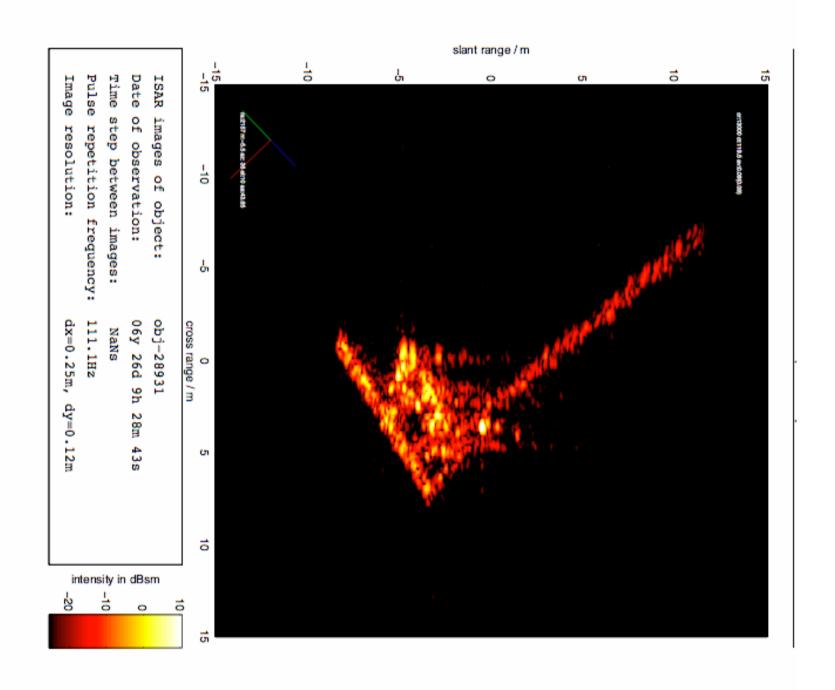
Loss of TWT of DRC on ALOS. TWT-B was switched on.(April ? 2007)

Report to SAC in April.

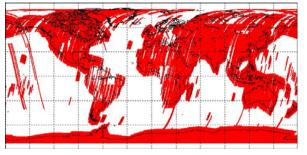
ALOS - TDRS experimental comunication (2008)

10 years fuel left.

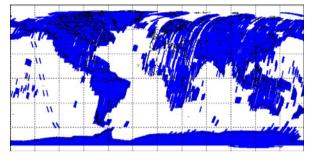




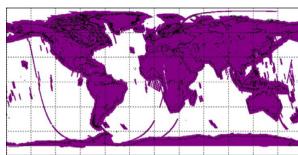
## Observed data (2006/05/16~2007/03/06)



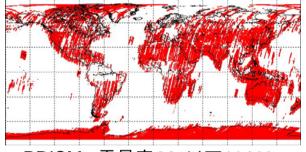
PRISM: 370000



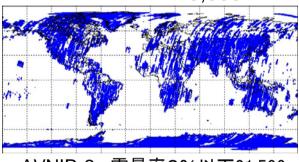
AVNIR-2: 170,000



PALSAR: 280000



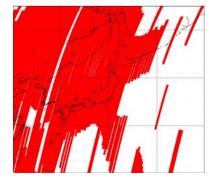
PRISM: 雲量率2%以下44,862



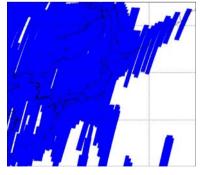
AVNIR-2: 雲量率2%以下21,566

日本域取得率

PALSAR 21.5 200/385 52% PALSAR 34.3 292/375 78% PALSAR 41.5 343/383 90%



日本域 : 11,496シーン 雲量3-10% : 3,955シーン 雲量0-2% : 2,805シーン 雲量0%無重複(241/1101) 22%



日本域 : 8,634シーン 雲量3-10% : 2,247シーン 雲量0-2% : 1,340シーン 雲量0%無重複(89/376) 24%



日本周辺 高分解モード



日本周辺 SCANSAR (広観測域)モード

(PRISMシーンは直下視のみ)

## 別添3 標準成果物の校正検証結果一覧

軌道決定	仕様	軌道上性能 (*は、2006/5/16以降)		
オンボート・位置決定精度(距離誤差, 95%)	< 200m	35m	ランダム誤差	23m (X: 8m, Y: 8m, Z: 20m, all 2 σ)
			バイアス誤差	12m (2 σ )
GUTSオフライン処理位置決定精度(距離誤差, 3 σ)	< 1m	0.40m	ランダム誤差	0.21m*(3σ)(オーハーラップ。法による)
		*	バイアス誤差	0.18m (3 σ ) (8月のSLRレンシングによる)

PALSAR	項目	計測値	仕様	
	geometry	9.3m(RMS:距離)	100m	( )
	radiometry	0.64dB****/0.17dB*	1.5dB	
	polarimetry	VV/HH振幅比(dB):0.02dB(0.04) VV/HH位相差(deg):0.321(1.01) クロストーク:31~40dB	0.2dB 5deg 30dB	
	NESZ	-34dB	-23dB	()
	resolution(m)	azimuth :4.49m(0.1m) range(14MHz):9.6m(0.1m) range(28MHz):4.7m(0.1m)	4.5m 10.7m 5.4m	

センサ	ピクセル(X)方向 絶対精度(RMSE) (m)	ライン(Y)方向絶対精 度(RMSE)(m)	ピクセル(X)方向相対精度(標 準偏差平均) (m)	ライン(Y)方向相対精 度(標準偏差平均)(m)
PRISM 前方	11	21	4	2
直下	8	9	4	3
後方	10	20		
AVNIR-2	106	19	4	4



世界最高、または、世 界レベル







## 資料3-2 ソロモン諸島地震関連(2)

4月16日と3月1日の 干渉処理によりソロモン地震(4月2日発生、 M8.1)による地殻変動を抽出した。

ニュージョージア島は島全体が西上方に最大2.2m隆起した。



