# 火の鳥「はやぶさ」未来編その8 ~ONC地形観測から探る小惑星の力学進化~

## 諸田 智克<sup>1</sup>, 杉田 精司<sup>2</sup>, 澤田 弘崇<sup>3</sup>, 本田 理恵<sup>4</sup>, 亀田 真吾<sup>5</sup>, 山田 学<sup>6</sup>, 本田 親寿<sup>7</sup>, 鈴木 秀彦<sup>8</sup>, 安藤 滉祐<sup>1</sup>, はやぶさ20NCチーム

(要旨) はやぶさ2に搭載された光学航法カメラ(ONC: Optical Navigation Camera)はその名の通り探査機のナビゲーションの役目を担うカメラであるが,科学観測においても中心的な役割を果たす.本稿では特に 小惑星の力学進化過程の復元に向けた,ONC地形観測の戦略について紹介する.

## 1. 光学航法カメラ(ONC)

はやぶさ2ではC型の地球近傍小惑星1999 JU<sub>3</sub>から 太陽系初期の記録を保存している始原的な試料を持ち 帰り,その精密分析にもとづいて,太陽系形成時の水・ 有機物-鉱物間の反応,地球にもたらされるまでの物 質科学的進化について実証的に迫る.得られる微小ス ケールの試料から太陽系スケールの情報を読み解くに は,試料の物質科学的情報だけでなく,試料採取地点 の1999 JU<sub>3</sub>における地質学的位置付け,さらには 1999 JU<sub>3</sub>が太陽系のどこで誕生し,どのような力学進 化を辿って現在の姿になったのか,といったマルチス ケールの進化過程の理解が重要となってくる.

はやぶさ2に搭載された光学航法カメラ(Optical Navigation Camera,以下ONC)は、望遠直下視であ るONC-T,広角直下視のONC-W1,広角側方視の ONC-W2の3つの可視カメラからなる(表1).その名 の通り探査機のナビゲーションの役目を担うカメラで あるが、試料採取地点の選定や1999 JU<sub>3</sub>科学観測に おいても中心的な役割を果たす.科学観測において特

- 4. 高知大学自然科学系理学部門
- 5. 立教大学理学部
- 6. 千葉工業大学惑星探査研究センター 7. 会津大学先端情報科学研究センター
- 8. 明治大学理工学部
- morota@eps.nagoya-u.ac.jp

に重要なのはONC-Tであり、フィルタ分光によるマ ルチバンドデータを取得することによって、小惑星表 面の物質科学情報を得る.また、ONC-Tは空間分解 能が広角カメラより1桁高く、小惑星の詳細な形状や 地形把握にも用いられる.ONC分光観測の詳細な解 説は別の機会に譲ることにして、本稿では特に1999 JU<sub>3</sub>の力学進化過程の復元に向けた、ONC地形観測の 意義と戦略について紹介する.

## 2. 小天体の力学進化の意義

一般に太陽系形成論では惑星系形成の最初の1億年 程の力学的過程が扱われる一方で、現在の太陽系で観 測可能な地質学的記録,軌道進化の記録は過去40億 年程度であり、理論と実証論の間には未だ大きな時間 的ギャップがある.実証的に太陽系の形成・進化を解 明するためには、現在の太陽系の観測から過去の太陽 系の情報を抽出し、初期状態をいかに復元できるかが 鍵である.そのために、惑星からの重力相互作用を受 けやすい太陽系小天体の軌道進化の歴史を解明するこ とが圧倒的に重要である.現在のメインベルトの総質 量は、現在の太陽系質量を説明するための最小質量モ デルである林モデル [1]と比較しても1/10000程度し かない.なぜ太陽系小天体は惑星にまで成長できなか ったのであろうか?なぜ、どのように質量枯渇したの であろうか?これらの問題の解明こそが巨大惑星や地 球型惑星の形成と軌道進化の歴史を解く鍵である.現

<sup>1.</sup> 名古屋大学大学院環境学研究科

<sup>2.</sup> 東京大学大学院理学系研究科

<sup>3.</sup> 宇宙航空研究開発機構



図1:メインベルト小惑星から地球近傍小惑星に至る力学過程.

#### 表1: ONC諸元.

	ONC-T	ONC-W1	ONC-W2
検出器	二次元 Si-CCD(1024×1024 ピクセル)		
視野方向	直下(望遠)	直下 (広角)	側方 (広角)
視野角	$6.35^{\circ} \times 6.35^{\circ}$	$65.24^{\circ} \times 65.24^{\circ}$	
焦点距離	100 m $\sim \infty$	$1~{ m m}\sim\infty$	
空間分解能	1 m/pixel@高度10 km	10 m/pixel@高度10 km	
	1cm/pixel@高度100 m	1 mm/pixel@高度1 m	
	390, 480, 550, 700,		
観測波長	860, 950, 589.5 nm,	$485~\mathrm{nm}\sim 655~\mathrm{nm}$	
	Wide		

在のメインベルトは、小惑星同士が衝突し、カタスト ロフィックな破壊やクレータリングなどにより破片が 生成され、破片同士が衝突してさらに小さくなる衝突 カスケード [2] の状態にあると考えられる.よって、 小天体の質量枯渇の過程を解明するには、小天体の衝 突破壊の歴史、軌道進化の歴史の復元が重要である.

衝突カスケードの過程で生成された破片はヤルコフ スキー効果などによって軌道長半径を変化させる.や がて巨大惑星の平均運動共鳴や永年共鳴の位置にまで 移動すると、軌道離心率が増大し内惑星の軌道と交差 するようになり、地球近傍小惑星(NEA)となる(図 1).1999 JU<sub>3</sub>を例に、このメインベルトでの衝突破壊 過程から地球近傍小天体への供給プロセスを実証的に 抑えることがONC地形観測の大目標である.特に ONCの地形観測によって、1999 JU<sub>3</sub>の大規模構造(一 枚岩かラブルパイル構造か?)、形成年代や最後の表 面更新年代、NEAとなってからの年代、衝突環境に 関する情報を抽出することができると期待される.次 章でONC地形観測の詳細について述べる.

## 3. ONCによる地形観測

地球近傍小惑星の衝突破壊・軌道進化過程を実証的 に抑えるために、はやぶさ2では多角的視点でマルチ スケールの形状・地形観測を行う.1999 JU<sub>3</sub>の全体形 状と運動の計測は、試料採取地点の選定や試料採取の 確実性評価などの観測運用計画策定において重要であ ると同時に、大規模構造(一枚岩かラブルパイル天体 か?)の把握や軌道進化推定の高精度化などにおいて も基礎情報を与えるものであり、1999 JU<sub>3</sub>の素性解明 に対する科学的意義も計り知れない.

小惑星表面で観測されるクレータの数密度分布から は、1999 JU<sub>3</sub>の形成年代や最後の表面更新年代、 NEAとなってからの年代、形成後の衝突イベント史、 衝突環境に関する情報を抽出することができると期待 される.また、小惑星表面のボルダーのサイズ分布や 形状からは、それらが母天体から1999 JU<sub>3</sub>を形成し た際の衝突破片か、または1999 JU<sub>3</sub>上で形成された クレータ起源かを解明するための手がかりが得られ、 1999 JU<sub>3</sub>が母天体からの破片集積によるラブルパイル 天体であるか否かを検証するための重要情報となる.

#### 3.1 形状と運動

はやぶさ2ではホームポジション(高度20 kmを予定)での全球マッピングデータから小惑星の全体形状 モデルを,中高度(高度5~3 km),低高度(高度1 km~100 m)観測による局所データから一部の領域 についての詳細な地形モデルを作成する.はやぶさ2 のような,転送データ量が限られており,運用面での 制約も多い深宇宙探査機の場合には,精密な天体形状 モデル作成に十分なデータを短時間に得ることは容易 ではない.そのような制約下であることを考慮し,デ ータの観測条件に比較的左右されにくいシルエット法 やステレオ法,画像データのピクセルスケールでのオ ーダーでの形状復元が可能なShape from Shading 法 やPhotometric stereo法などの多角的なアプローチで, 各々の利点を生かしながら形状モデルの作成を行う [3].

形状モデルが作成されれば、それから算出される体 積と、レーザ高度計(LIDAR)による質量測定を合わ せることで平均密度が導出できる。もし1999 JU<sub>3</sub>が ライブルパイル天体であるならば、高い空隙率をもつ と考えられ、その平均密度は小さいと予想される。は やぶさ初号機による同様の観測によって、S型のサブ キロメートル小惑星であるイトカワはラブルパイル天 体であることがわかった [4]. C型の1999 JU<sub>3</sub>もイト カワと同様にラブルパイルであるかどうかは興味深い 問題であり、小惑星の衝突破壊・合体進化を考える上 で非常に重要である。ただし、高空隙率を持つことか らのみでラブルパイル天体であることを結論付けるこ とはできない。後述のようにボルダーの形状、数密度 などのその他の地形学的情報を総合して判断する必要 がある。

また, 1999 JU₃の密度導出さらには内部の不均一性 を反映したローカルな重力の変動を捉えることも目標 のひとつであり, 全体形状導出はそのために不可欠な ステップである. 形状モデルから密度一定を仮定して 導出した慣性主軸と自転軸のずれから, 内部の密度不 均一性を導出することができる.

1999 JU<sub>3</sub>の運動に関しては、ランデブー中の高精度 軌道決定によってヤルコフスキー効果を,精密な形状・ 自転モデルから YORP 効果を, それぞれ直接検知で きる可能性がある. さらにもし非主軸回転が検出され れば, 小惑星内部でのエネルギー散逸タイムスケール に制約を与えられる. 他にも, SCI衝突による自転の 変化を捉えられれば, 小惑星の内部構造を制約する重 要な情報となる.

#### 3.2 クレータの形状と統計

ホームポジション(高度20 km)におけるONC-Tの 空間分解能は2 m/pixelであるため、クレータ識別サ イズの下限は経験的に約10 pixel以上であることを考 えると、1999 JU<sub>3</sub>の全球において直径約20 m以上の クレータの同定が可能と言える.また中高度、低高度 観測によって局所的に0.1 m/pixel分解能の観測を行 い、1 mサイズのクレータの数密度の情報も得る.

1999 JU<sub>3</sub>表面に記録されたクレータ統計から1999 JU<sub>3</sub>の形成年代,または最後の表面更新年代を制約で きると期待される.小惑星表面のクレータ数密度から 年代に関する情報を得るには、クレータ数密度と絶対 年代の間の関係(クレータ年代学関数と呼ぶ)を知らな ければならない.小惑星におけるクレータ年代学関数 は、(1)メインベルトと地球近傍での平均衝突確率、 サイズ頻度分布のモデル[5]から単位時間あたりの衝 突頻度を算出、(2)クレータスケーリング則[6]を用 いて単位時間あたりに形成されるクレータのサイズ頻 度分布を算出、(3) seismic shakingなどのクレータ消 去過程の効果を算出することによって構築される [7].

図2は1999 JU<sub>3</sub>の形成以後、メインベルトで1000 万年経過し、地球近傍小惑星になってから10万年と 100万年たったときの1999 JU<sub>3</sub>表面のクレータサイズ 頻度分布を計算したものである [8]. 一般に、惑星や 小惑星表面のクレータ数密度は時間とともに増加する が、あるレベルになると生成されるクレータ数と消去 されるクレータ数が等しい平衡状態に達する. 小惑星 エロスの研究を参考にすると [7], 1999 JU<sub>3</sub>で観測が 期待される100 m以下の直径範囲のクレータの平衡状 態を決めている主な現象はseismic shaking であると 考えられる. 地球近傍ではメインベルトにおけるより 平均衝突速度が3倍ほども高いため(それぞれ、18.5 km/sと5.3 km/s [9, 10])、同一サイズのクレータが作 られる場合、メインベルトよりも地球近傍の方がより



図2:1999 JU<sub>3</sub>サイズの地球近傍天体に期待されるクレータサイズ頻度分布[8].メインベルト(MB) で1000万年間,地球近傍小惑星になってから(A)10万年,(B)100万年経過した場合をそれぞれ 示す.衝突率の算出にはメインベルトと地球近傍での衝突確率,サイズ頻度分布のモデルを [5],クレータサイズの見積もりにはπスケーリング則(dry soil)を[6],クレータ消去過程には seismic shakingのモデル[7]を用いた.

大きいクレータをseismic shakingで消去することが できる.そのため、平衡状態が起こるクレータ数密度 は地球近傍の方がより小さくなる(図2).

このseismic shakingによる平衡レベルの違いが、 複雑なクレータサイズ頻度分布形状をつくる. 例えば、 メインベルトに1000万年いると、直径約10 m以下の クレータが seismic shaking による平衡状態に達する が、その後、地球近傍に移るとより小さいクレータ数 密度に平衡状態があるために、クレータが形成される たびにより多くの小さいクレータは消失することにな る。その結果として、メインベルトと地球近傍で蓄積 されたクレータのサイズ頻度分布に特徴的な折れ曲が りがつくられる(図2). 折れ曲がりが起こるクレータ サイズは地球近傍に移動してから経過した時間に依存 する、よって、もし実際にこのようなクレータサイズ 分布の折れ曲がりが観測されれば、それが起こるクレ ータサイズから地球近傍小天体になってからの時間を 推定できる可能性があり、1999 IU3の軌道進化や、地 球近傍小天体になってからの熱変性の歴史に制約が与 えられるかもしれない.

しかし、ここで注意しないといけないのは小惑星の クレータ年代学関数は複数の仮定に基づいたモデルか ら構成されているため、得られる年代情報には大きな 不確定性が含まれる点である、小惑星クレータ年代学 モデルの各要素の中でも特に不確定性が高いのはクレ ータスケーリング則と seismic shaking モデルである. 例えば小惑星イトカワの例を挙げると,主に実験にも とづくクレータスケーリング則 [6] と流体数値計算に もとづくクレータスケーリング則 [11] を使った場合 でそれぞれ求まる年代は300-1800 Myr, 25-150 Myrとなり,両者でイトカワの形成とその後の衝突 史に関わる描像が大きく異なってくる.一方で,はや ぶさ2の強みは小型搭載型衝突装置(SCI)による衝突 実験を行うことである [12].既知の衝突条件で形成さ れたSCI衝突痕のサイズ,形状やレゴリス流動の観測 にもとづいて,1999 JU<sub>3</sub>表面の物理特性やクレータス ケーリング則,seismic shaking モデルを制約するこ とができると期待される.

クレータの形状を用いて、小惑星表面物質の流動具 合や微小重力天体上のクレータ形成過程に関する情報 が得られる.小惑星イトカワではクレータ地形が明瞭 ではなく、エロスやガスプラなどの他の小惑星上の新 鮮クレータと比較して深さ-直径比が小さいクレータ が多い [13].この原因として、小惑星の曲率や、低重 力環境によりクレータリムが形成されないこと、表面 物質の流動により低地を埋めたことなどが考えられて いる.しかし、イトカワのようなkm以下の直径を持 つ小惑星の詳細観測データは他にないため、これらの どの仮説が正しいのか判断は非常に難しい状況である. しかし、小惑星イトカワよりも重力加速度が大きいと 予想される1999 JU₃においてクレータの深さ-直径 比を調べれば、km以下の小惑星間のクレータ地形の 比較が可能となる.この詳細比較観測から小天体表面 でのクレータリムの形成メカニズムに関する知見がえ られると期待される.

#### 3.3 ボルダーの形状と統計

1999 JU<sub>3</sub>上にどれだけのボルダーが存在しているか は不明である.しかし,中間赤外の地上観測から見積 もられる熱慣性はイトカワとエロスの間であることか ら [14],イトカワの半分程度のボルダー数密度をもつ ことは十分に考えられる.ボルダーを用いた科学解析 についてもはやぶさ初号機の成果が参考になる.

1999 JU<sub>3</sub>上に存在するボルダーの形状やサイズ頻度 分布から、その起源や1999 JU<sub>3</sub>の大規模構造(一枚岩 か、またはラブルパイル天体か)の制約が期待される. 例えば、1999 JU<sub>3</sub>上のクレータの数密度をもとに、室 内実験からえられるクレータイジェクタ破片のサイズ 分布からクレータ起源のボルダーの数密度を推定でき る. この推定値と観測されたボルダーのサイズ頻度分 布を比較することで、母天体の破壊から直接つくられ たボルダーと1999 JU<sub>3</sub>上でつくられたボルダーの存 在割合が推定できる [15]. もし、(観測ボルダー数) >> (クレータ起源のボルダー数)の関係が成り立って いれば、1999 JU<sub>3</sub>形成時から多くのボルダーが存在し ていたことになり、母天体からの破片集積による形成 モデルを実証することとなる.

室内実験などにより,衝突破壊で形成された岩石破 片の三軸比は2:√2:1となることが知られている [16]. 1999 JU₃で観測されるボルダーの軸比は,ボルダーが 衝突破壊から直接形成されたものであるか否かに関す る判断材料の一つとなる [17, 18].

また、降下観測時などの詳細画像を用いて、ボルダ ーの丸みからボルダーを構成している岩石タイプを判 別する.小惑星イトカワでは丸みのあるものと角張っ たものの2種のボルダーが確認された [19]. 隕石との 比較から、丸みのあるボルダーは角礫岩であると考え られる.小惑星イトカワや1999 JU<sub>3</sub>のような微小重 力下の小天体上では岩石破片を固着することはできな いため、角礫岩は母天体でできたものと考えられる. もし1999 JU<sub>3</sub>でも同様な岩石が存在すれば、1999 JU<sub>3</sub> 母天体表面の衝突史に関する知見を得ることができる かもしれない.

### 4. 旅立ったはやぶさ2

平成26年12月3日の午前10時. 我々. ONCサイエ ンスチームメンバー数名は鹿児島県熊毛郡南種子町に ある恵美之江展望公園に到着した. その目的は「はや ぶさ2」を乗せたH-IIA ロケット 26号機の打ち上げを 見守るためである。打ち上げの3時間半前にはすでに 多くの見学者の車で駐車場は満車となっていた。 駐車 場にあった車のナンバープレートを見てみると、大部 分が県外ナンバーであり、遠くは関東方面から来た車 もあった、平日にもかかわらず、多くの家族連れ、学 生集団がその瞬間を待っていた. ロケットの打ち上げ という独特な雰囲気に加えて、今回ははやぶさブーム からの流れを受け継いだ、一種の「お祭り」である、 予定時間に近づくにつれて場の緊張感が高まっていき. 打ち上げの15分前には公式サポーターのジバニャン (の着ぐるみ)が現れ、ちびっ子達のテンションも最 高潮に達した、そして、日本標準時の平成26年12月 3日13時22分04秒, はやぶさ2を乗せたH-IIA ロケッ トが種子島宇宙センターから打ち上げられた. エンジ ンの点火によって一面明るくなると同時に、大きな歓 声があがった. その数分後にはロケットの姿は雲の間 に隠れていた. その間, 自分が何を思ったか憶えてい ないが、エンジン点火時の鮮烈な光景と地球の重力に 逆らって力強く飛び立ったH-IIA ロケットの姿は脳裏 に焼き付いている。

この原稿を執筆している2015年1月末時点で打ち上 げから約2ヶ月が経とうとしている.これまでに各機 器の初期チェックアウトが行われており,総じて順調 に進んでいる.1999 JU<sub>3</sub>に到着する2018年まで3年以 上残されているが,観測データと比較するための理論 の整備や観測計画の詳細化,データ解析システムの確 立など,それまでに行うべきことはまだまだ沢山ある. 万全の状態で1999 JU<sub>3</sub>と出会うための準備を我々は 進めている.

#### 謝 辞

渡邉誠一郎プロジェクトサイエンティストには本原 稿の執筆の機会をいただきました. 心より感謝いたし

#### ます.

## 参考文献

- Hayashi, C. et al., 1985, in Protostars and Planets II, eds. Black & Matthews (Univ. Arizona Press), 1100.
- [2] Kobayashi, H. et al., 2010, Icarus 209, 836.
- [3] 平田成ほか, 2014, 日本惑星科学会秋季講演会, P1-31.
- [4] Abe, M. et al., 2006, Science 312, 1334.
- [5] O'Brien, D. P. and Greenberg, R., 2005, Icarus 178, 179.
- [6] Holsapple, K. A., 1993, Annu. Rev. Earth Planet. Sci. 21, 333.
- [7] Richardson Jr., J. E. et al., 2005, Icarus 179, 325.
- [8] 安藤滉祐ほか, 2014, 日本惑星科学会秋季講演会, P1-32.
- [9] Bottke, W. F. and Greenberg, R., 1993, Geophys. Res. Lett. 20, 879.
- [10] Bottke, W. F. et al., 1994, Icarus 107, 255.
- [11] Nolan, M. C. et al., 1996, ApJ 459, 100.
- [12] 荒川政彦ほか, 2013, 遊星人 22, 152.
- [13] Hirata, N. et al., 2009, Icarus 200, 486.
- [14] Müller, T. G. et al., 2010, A&A 525, A145, 6.
- [15] Michikami, T. et al., 2008, Earth Planets Space 60, 13.
- [16] Fujiwara, A. et al., 1978, Nature 272, 602.
- [17] Nakamura, A. et al., 2008, Earth Planets Space 60, 7.
- [18] Michikami, T. et al., 2010, Icarus 207, 277.
- [19] Noguchi, T. et al., 2010, Icarus 206, 319.