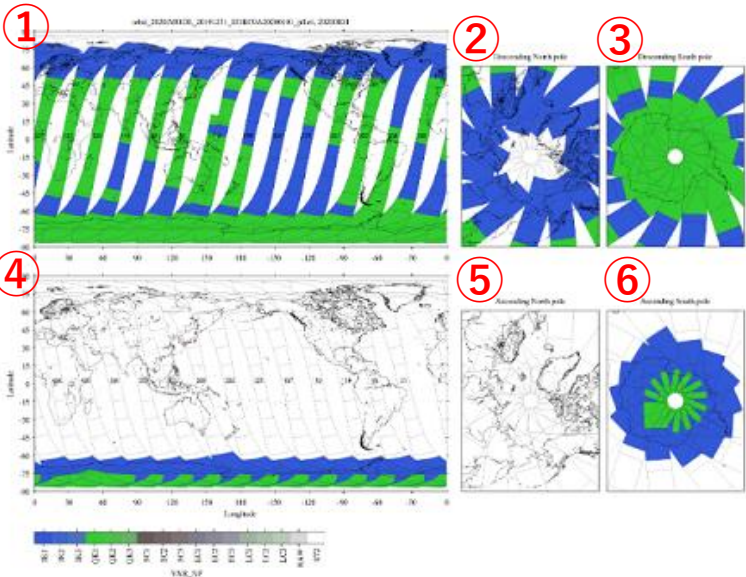
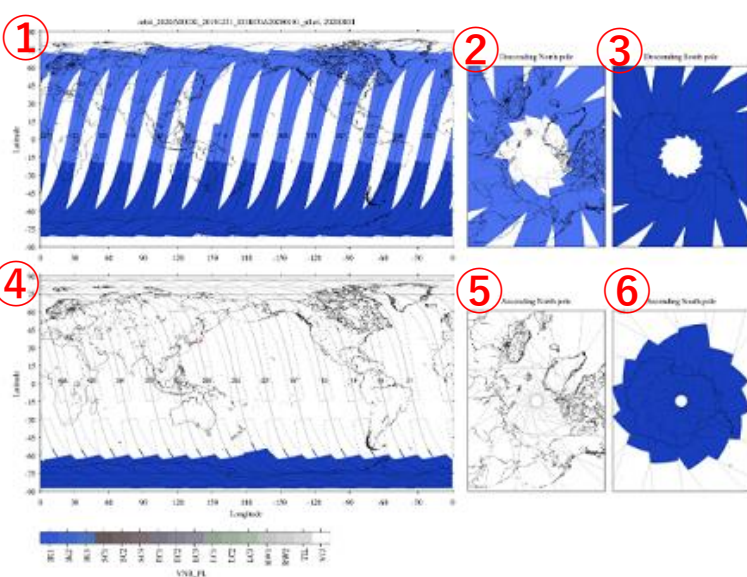


観測計画（日単位）

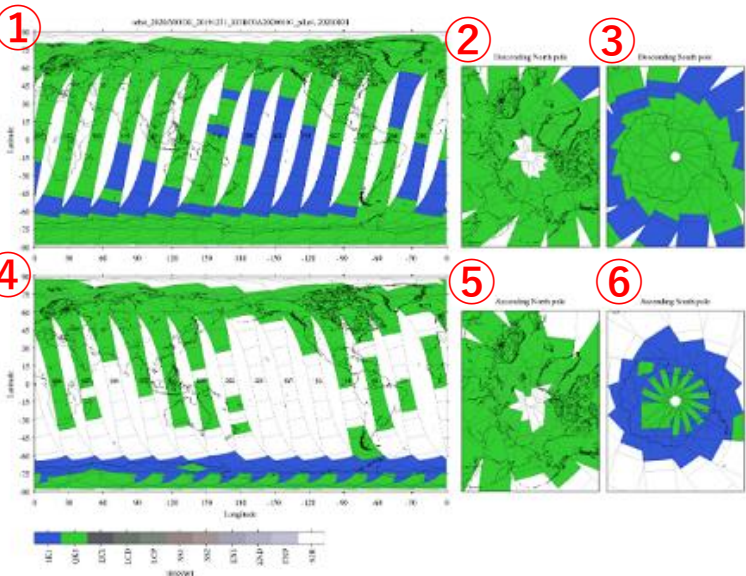
VNR-NP



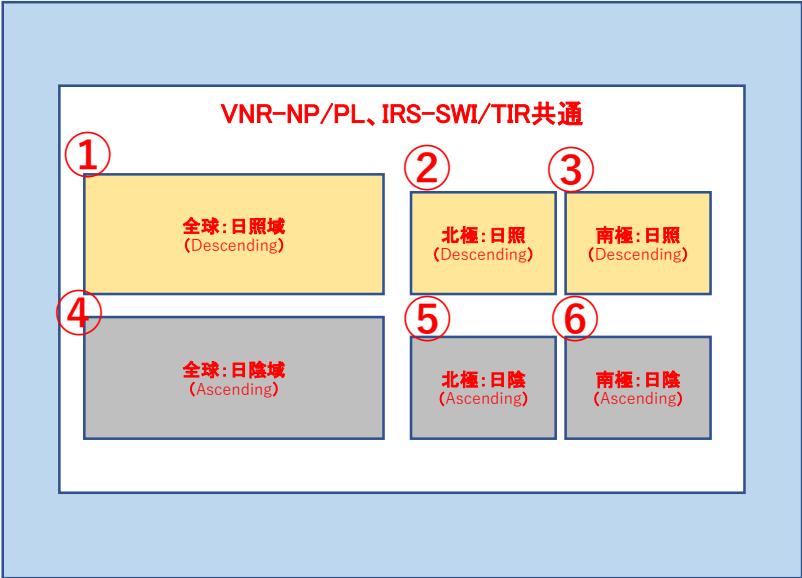
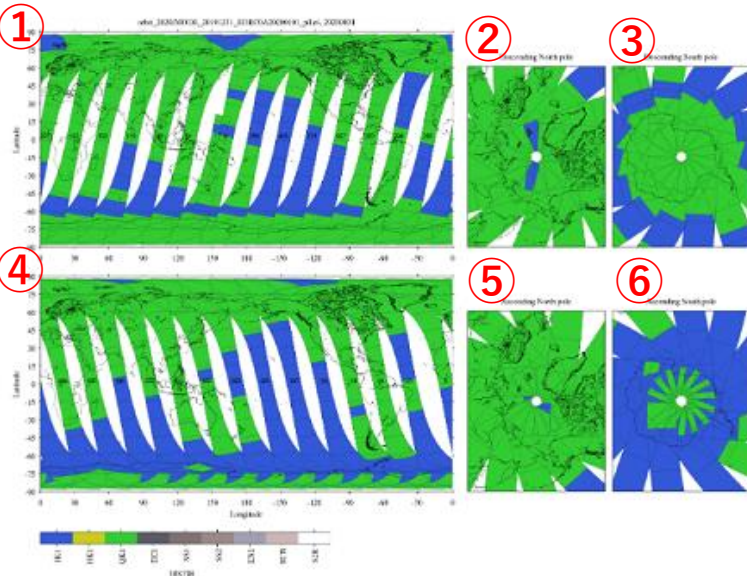
VNR-PL



IRS-SWI



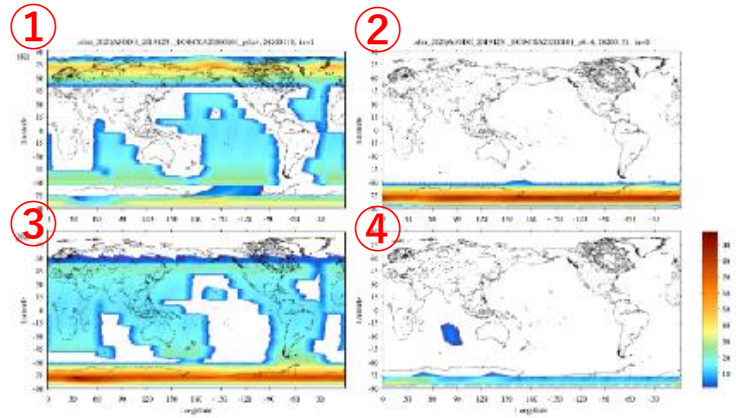
IRS-TIR



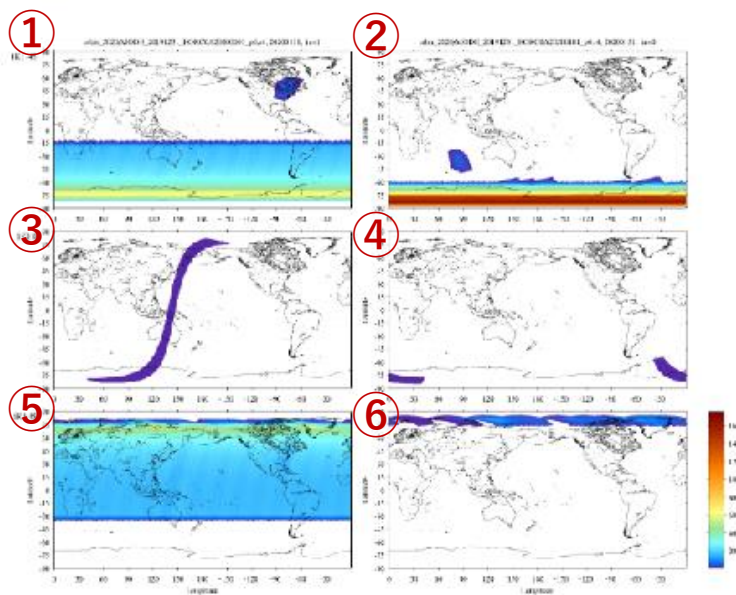
＜観測計画の見方＞
スケールバーは、観測モードを示しています。
各センサ（VNR-NP/PL、IRS-SWI/TIR）の観測モード
については、頁3を参照ください。
なお、軌道制御等により予測軌道から外れる場合が
あります。詳しくはイベントリスト（例：RSP is 1 more
than nominal）をご覧ください。

観測計画（月単位）

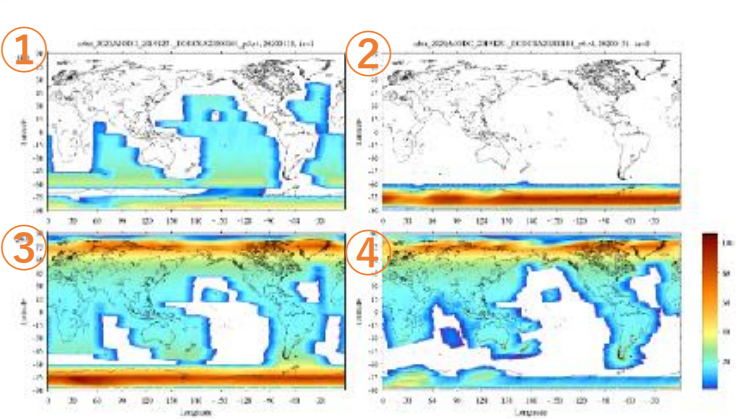
VNR-NP



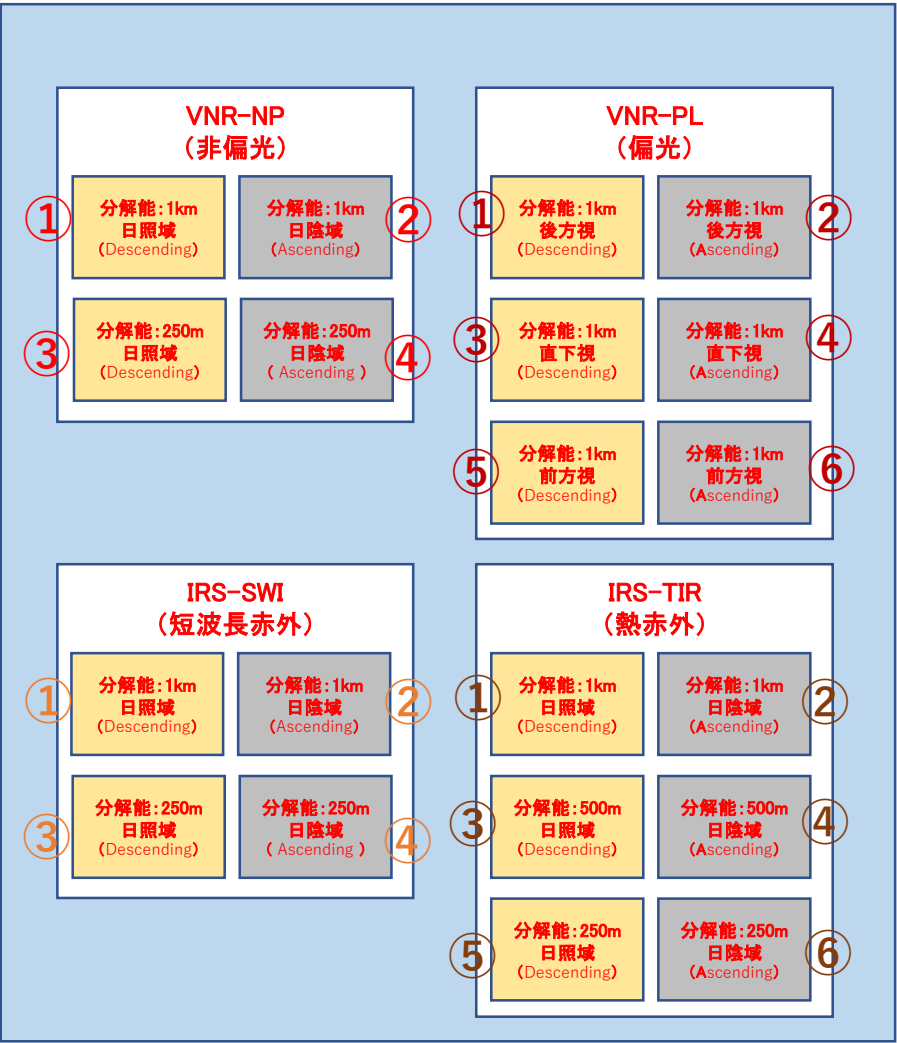
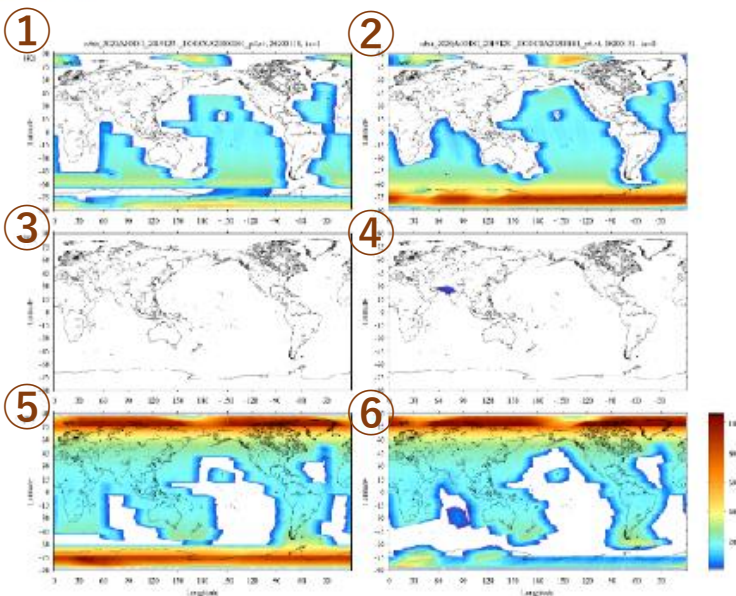
VNR-PL



IRS-SWI



IRS-TIR



＜観測計画の見方＞
各地点の観測回数を示しています。
スケールバー(色分け)は、青 → 赤にかけて1か月の
観測回数が多いことを表しています。
なお、軌道制御等により予測軌道から外れる場合があります。
詳しくはイベントリスト(例: RSP is 1 more than
nominal)をご覧ください。

観測モードの説明（スケールバー）

【可視・近赤外放射計部(非偏光)】 (VNR-NP)		
サブ センサ	観測モード	観測モード内容
VNR-NP	QK1	250m（通常）
	QK2	250m（ビニング16倍）
	QK3	250m（ビニング128倍）
	1K1	1km（通常）
	1K2	1km（ビニング16倍）
	1K3	1km（ビニング128倍）
	SC1	太陽光校正（通常）
	SC2	太陽光校正（ビニング16倍）
	SC3	太陽光校正（ビニング128倍）
	EC1	電気校正（通常）
	EC2	電気校正（ビニング16倍）
	EC3	電気校正（ビニング128倍）
	LC1	内部光源校正(通常)
	LC2	内部光源校正（ビニング16倍）
	LC3	内部光源校正（ビニング128倍）
	RAW	生データ出力

【可視・近赤外放射計部(偏光)】 (VNR-PL)		
サブ センサ	観測モード	観測モード内容
VNR-PL	1K1	1km（通常）
	1K2	1km（ビニング16倍）
	1K3	1km（ビニング128倍）
	SC1	太陽光校正（通常）
	SC2	太陽光校正（ビニング16倍）
	SC3	太陽光校正（ビニング128倍）
	EC1	電気校正（通常）
	EC2	電気校正（ビニング16倍）
	EC3	電気校正（ビニング128倍）
	LC1	内部光源校正(通常)
	LC2	内部光源校正（ビニング16倍）
	LC3	内部光源校正（ビニング128倍）
	RW1	生データ出力（鏡筒1）
	RW2	生データ出力（鏡筒2）

【赤外走査放射計部(短波長赤外)】 (IRS-SWI)		
サブ センサ	観測モード	観測モード内容
IRS-SWI	QK1	250m
	1K1	1km
	EC1	電気校正
	LCD	内部光源校正(LED)
	LCP	内部光源校正(Lamp)
	EN1	走査全周
	END	内部光源走査全周(LED)
	ENP	内部光源走査全周(Lamp)
	SS1	走査停止（黒体）
	SS2	走査停止（深宇宙）

【赤外走査放射計部(熱赤外)】 (IRS-TIR)		
サブ センサ	観測モード	観測モード内容
IRS-TIR	QK1	250m
	HK1	500m
	1K1	1km
	EC1	電気校正
	EN1	走査全周
	SB1	TIRサブピクセル通常パターン
	SB2	TIRサブピクセルH/Cパターン
	SS1	走査停止（黒体）
	SS2	走査停止（深宇宙）