衛星データ大気補正用地上ライダーシステムの開発 Development of a lidar system for atmospheric correction of remote-sensing data

強 敏、岡崎裕一、久世宏明、高村民雄、竹内延夫 Qiang Min, Y. Okazaki, H. Kuze, T. Takamura, and T. Takeuchi

For the purpose of simulating the performance of a new lidar system, we present signal-to-noise calculation based on several aerosol models using Lowtran-7.

1. はじめに

近年、地球観測衛星の打ち上げが盛んとなり、衛星からの観測データが続々と得られるようになってき た。地上を観測するイメージセンサから対象物を正しく判読・解析するには、衛星データの大気補正が重要 である。すなわち、衛星に搭載されたセンサで受ける信号には、太陽光が途中で滅衰・散乱される効果、光 路途中の分子,エアロソル等により太陽光が直接散乱されて信号光に混ざる現象(光路輝度)、多重散乱に より測定対象以外の信号光が入ってくる効果等が含まれ、これらの補正が解決されていない問題として残っ ている。可視・近赤外領域を考えると、短波長側では空気分子、エアロゾル等の散乱、オゾンの吸収などが 大きな影響を与える。このうち、空気分子、オゾン等はモデルの値を用いてもさほど問題がないが、エアロ ゾル、水蒸気の分布は状況により刻々と変化しており、衛星センサと同時に観測することが望まれる。

本論文では、われわれの研究室で現在、設計・製作中の衛星データ大気補正用地上ライダーシステムに 関し、現実的なエアロゾル分布を仮定してシミュレーションを行ったので、その結果について述べる。

2. 主な仕様

レーザーとしては Nd: YAG レーザーおよび Ti:サファイアレーザーを用い、4 波長で同時に観測可能であ るとする。各波長でのパルスあたりの出力エネルギーとしては、Table 1 のような値を想定する。望遠鏡の 直径を 80 cm とし、視野は 0.5-10 mrad の範囲で可変として、多重散乱の効果を調べられるようにする。ま た背景光として昼間の測定を仮定する。シミュレーションでは、望遠鏡視野角を 1 mrad とし、信号の検出 にTable 1 に掲げたような量子効率を持つ光電子増倍管を用いる。ただし、実際の装置では長波長側ではア バランシュ・フォトダイオードを使うことを検討している。データ処理系としては、12 ビットのボード型 AD 変換器を中心とするシステムを考えている。

wavelength [nm]	pules energy [mJ]	quantum efficiency
1064	1000	0.0008
800	100	· 0.11
532	400	0.16
355	200	0.28

Table 1 Laser power and quantum efficiency of PMT

3. ライダー信号のシミュレーション

大気モデルには、McClatcheyの中緯度夏季モデルを使用し、エアロゾルの分布として Rural、Maritime、 Urban の3つのモデルを用いた.計算には LOWTRAN7コードを使用し、背景散乱光の波長依存性も取 り入れた。Urban モデルを用いたときのライダー信号の信号対雑音比(S/N)について、そのレーザー出力お よび高度依存性のシミュレーション結果をFigs.1,2に示す。計算では、消散係数、後方散乱係数ともに、エ アロゾルによるミー散乱と大気成分分子によるレイリー散乱の効果を取り入れてある。また、信号の積算回 数は100回とし、光電子増倍管の過剰雑音指数は3としてある。

Fig.1 では、高度 10 km における各波長の S/N を示してある。量子効率の違いを反映して、波長が短いほど良い S/N が得られる。Fig.2 では、高度 2 km までは空間分解能を 7.5 m とし、以下、5 km まで 30 m、それより上方で 75 m としている。

エアロゾルモデルと濃度を変えることによって、実際の大気に近い状態を再現することができ、これらの 得られた図から、必要とする観測高度に対するレーザー出力、S/N等が評価され、大気補正用地上ライ ダーシステムの最適設計が可能となる。



Fig.1 S/N vs Energy for Urban Aerosol Model



