第12日,东方红三号通信卫星在西昌卫星发射中心用长征三号甲运载火箭发射成功,并于 第20日定点于东经 12.1度赤道上空。由中国通信广播卫星公司组织的在轨测试初步数据表明:卫星各个系统均工作正常,通信系统的各项主要技术性能达到或优于设计指标。

东方红三号卫星是我国自行 研制的新一代诵信卫星。卫星设 计瞄准了当时 80年代的国际先进 水平,但在历时十年的研制中,世 界航天技术又有了迅猛的发展, 这颗原来称为"大容量"的通信 卫星已变成了"中容量"卫星尽 管在通信频段和转发器数量上与 先讲国家的卫星存在着一定的差 距,但就卫星的分系统方案、单 项性能和单项技术方面, 如通信 信道的 EIRP G/T值指标,全三 轴姿态稳定技术,双组元统一推 进系统,碳纤维复合材料结构,频 率复用双栅赋形波束天线等技术 方面, 仍然是当前世界先进国家 所采用的方案和技术。尤其在带 有宽翼展太阳翼的卫星柔性动力 学理论研究和大容积推进剂贮箱 的液体晃动理论研究及工程实践 方面均已步入世界先进行列。因 此、东方红三号通信卫星的研制 和发射成功,标志着我国通信卫 星技术跨上了一个新台阶。卫星 上所采用的许多先进技术和主要 成果为今后研制更先进、更大容 量的通信广播卫星奠定了技术基 础。

东方红三号卫星是在 1986年 开始设计的,共经历了可行性论证、方案设计、初样研制和正样研制四个阶段。在初样阶段共生 东方红三号通信广播卫星

产制造了三颗卫星(电性星、结构星和热控星),进行了星上各系统的电性能检测和接口匹配检查;完成了静力加载 振动、冲击、噪声等力学环境的考核试验和空间模拟环境下的热平衡试验;完成了推进系统的热试车考核,以及在西昌卫星发射中心与运载火箭的合练 在正样研制阶段,根据地面试验的结果分析,进行了设计修改,生产制造了两颗发射星

第一颗卫星在完成各项检测和地面试验后于1994年9月出厂,1月30日由长征三号甲运载火箭成功地发射升空由于出现燃料泄漏故障,卫星虽经挽救,实施三次变轨而进入了地球同步轨道,但由于燃料耗尽而未能定点

卫星专家和设计师们用了整整两年时间对故障进行了认真的分析和模拟仿真试验,确定了故障发生的原因和部位,采取了各

项措施,进行了彻底的改进,更换了不可靠的部件和器件,进行了全星热试车考核为进一步提高卫星的可靠性,还根据其他型号所反馈的质量信息,举一反三开展全面的质量复查,杜绝一切隐患,确保卫星质量。第二颗星于199年1月出厂,在西昌卫星发射中心完成了多次技术区、发射区的各种检测,于1997年5月12日发射升空,并于5月20日定点成功。

我国自 1984年以来发射的 5 颗东方红二号和东方红二号甲通信卫星,均已先后退役,目前没有国内制造的卫星通信转发器可用了。东方红三号卫星的研制 发射和定点成功,对于缓解我国目前卫星通信的紧张状况,促进我国卫星通信事业的发展,提高我国在国际航天领域的威望,巩固我国在国际航天发射市场的地位都有十分重要的意义。

一、卫星总体概貌

东方红三号卫星载有 24个 C 波段通信转发器,其中6个 16W 中功率转发器,18个 8W 低功率转发器,用于电视传输、电话、电报、传真和数据传输等通信业务。

卫星在转移轨道(包括中间轨道)和地球静止轨道,皆采用三轴稳定控制和双组元统一推进系统。太阳电池翼在转移轨道一次展开,通信天线也在转移轨道展开

卫星工作寿命 %年。在工作寿命末期,保证中功率转发器有6个成活,15个低功率转发器 (未计入3个国产固态放大器组成的转

发器)中有12个成活的单星可靠度不低于0.66

卫星由通信 结构 电源 姿态和轨道控制、推进 热控和测控等 介分系统组成 其中通信分系统包括通信转发器和定向通信 天线两部分;测控分系统包括遥测、遥控 跟踪三个子系统和测控天线等部分;电源分系统包括一次电源 配电器 直流 直流变换器 火工品管理器和电缆网等部分。

卫星本体构形为六面体。结构按分舱段设计,分为通信舱推进舱和服务舱。分舱段设计有利于各舱段并行总装测试。卫星的外形如图 所示,结构舱段划分如图 2所示。

二、主要设计参数

卫星主要设计参数如右表

三、转移轨道和变轨

1.转移轨道参数

卫星由长征三号甲火箭从西昌卫星发射中心发射入转移轨道。转移轨道参数为:

近地点高度 hp= 209km

远地点高度 ha= 36194km

轨道倾角 i= 28.3°

2.第一中间轨道

卫星在转移轨道的第二个远 地点附近,用 490N发动机变轨。 变轨后卫星进入第一中间轨道

3. 第二中间轨道

卫星在第一中间轨道的第二 个远地点附近再一次变轨,进入 第二中间轨道。

4.地球准同步轨道

卫星在第二中间轨道的第三 个远地点附近用 490N 发动机做

东方红三号主要设计参数

	朱万红二亏s	L 安设 下	
项 目	性能与参数	项目	性能与参数
尺寸 (mm)		EIRP (dBW)	
星本体	2220 2200 1720	· 对应 16W的 TWT A 信道	≥ 37
太阳 翼展开后 卫星跨度	18096	· 对应 8w的 SSPA信道	≥ 33. 5
天线展开后卫星高度	5713	极化方式	线极化
质量 (kg)		親踪	
星箭 分离重量	2266	应 答机	两台由调频接收机和调相发射
入静 止轨道 (寿命初期)	1206	Too Yasi	机组成的 解调转发 型应答机
卫星干重	946	遥测 调制体制	脉幅调制/脉冲编码 相移键控
单星可靠度 (8年末)	0. 66	信道容量	
运载火 箭	 用长 征三 号甲 火箭从 西昌 卫星		423
	发射中心发 射	1,510量 (T) · 数字量 (bit/s)	毎一格式3072 (共17格式)
通信载 荷		 	4192, 3710
通信天线	接收 发射合一,口径为 2 0m的		
	双栅极化敏 感反射器 .多 馈源赋形	一 调制方式	脉冲编码调制 相移 键控 /调频
	波束天线		
发射 (下行) 増益 (dB)		指令容量 (条) 	5926, 5941
① 第 一服务区	包括海南、台湾在内的近海及大		32.1
	陆服务区	姿态 和轨道控制	
中功率信道	≥ 27	稳定方式 	转移和 静止轨道 皆为三轴 稳定
其他信道	≥ 26.5	天线指向误差 (3 ₇) ([*])	
②第二服务区	包括东沙、中沙 西沙等在内的	· 俯仰 -	± 0.15
	沿海地区	· 滚动	± 0.15
- 天线增益	≥ 18.5	· 偏航	± 0.48
第一服 务区	≥ 27	位置保持误差 (35) (°)	
接收 (上行) 増益 (dB)		・南/北方向	± 0.1
接收机	4台 500M Hz带宽的 C频段接收	・东 西方向	± 0.1
	机,采用 % 2 备份	推进	
信道 数		燃烧剂	一甲基肼 (M M H)
· 未级功放为16W 的 TWTA信	6	 氧化剂	四氧化二氮 (MON-1)
道数 (个)		推进剂装填量(kg)	1317
未级功放为 8W的 SSPA信道	18	增压气体	氦气
数 (个)		10N推力器 (台)	14, 分为两个"半系统"
未级功率放大器备份		490N远地点发动机(台)	1
16W TWT A	采用 3× 3· 2备份	电源	
8W SSPA	无冷备份。除 治国产 SSPA转 发器外,采用15,12路备份	 太阳电池翼	 共两翼,每翼三块板
上行 频率 (MHz)	5925- 6425	太阳阵8年末输出功率 (W)	1688
下行频率 (MHz)	3700- 4200	镍镉蓄电池容量 (Ah)	2: 45

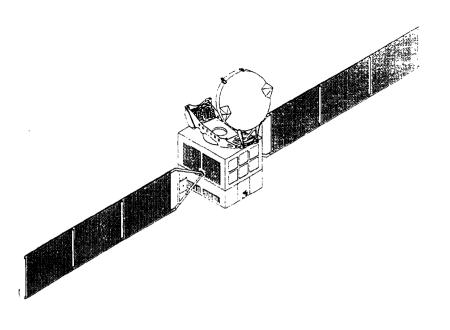


图 1 东方红三号卫星外形图

第三次变轨,进入地球准同步轨 道。

在完成 3次 490N 发动机远地 点变轨后,卫星就长期处在地球 站监控之下,用星上 10N 推力器 进行位置捕获,使卫星定点于预 定轨道位置

四 有效载荷

通信有效载荷包括通信转发 器和通信天线。

1. 通信转发器

通信转发器由微波接收机、接收机预选器、输入多工器、步进衰减器 固态放大器 (行波管放大器),输出多工器及切换开关等组成。

东方红三号卫星采用极化隔离技术使频率复用。每个转发器带宽为36MHz,保护带宽4MHz 垂直极化配置12个转发器,水平极化配置12个转发器。

2.通信天线

通信天线为收发共用、正交线极化、偏馈抛物面、国内赋形波束天线。它由双栅极化敏感器、馈源组件、展开机构和支撑结构组成。前反射器为水平极化,后反射器为垂直极化。每种极化的馈源阵由,个喇叭组成。

五、测控

测控分系统包括跟踪、遥测、遥控及测控天线等部分。东方红三号卫星采用国际 C波段微波统一载波测控系统 非相干上行调频,下行调相,解调转发型测距。遥控与跟踪合用接射机 转移轨道测控分系统使用通信转发器的 8W 固态放大器 在静止轨道采用

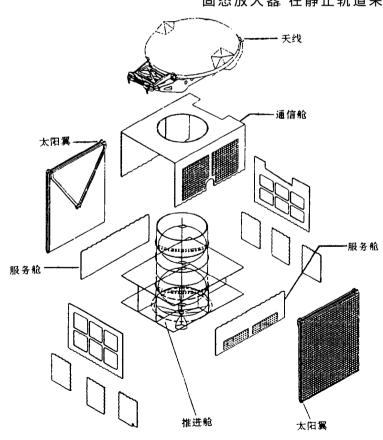


图 2 东方红三号卫星结构舱段的划分

30mW 测控放大器合用通信天线 发射下行测距信号和遥测信号。

1. 跟踪应答机

它是一个二次变频的调频接收机和一个调相倍频式发射机组成的解调转发型应答机。采用双频双机热备份工作方式。

2. 遥控终端

遥控终端由静噪控制器、副载频解调器 译码器和继电器组合箱等组成 指令输出形式有三种:离散脉冲指令、继电器触点指令和比例式指令。

3. 遥测

遥测选用可变格式的编码遥测。在通常情况下,以一种常规格式进行测量和传输。有特殊要求时,可由地面指令控制,切换到所需要的遥测格式上,只对选定的某些参数进行巡回检测,其他参数不予传输。

六、推进

卫星液体双组元统一推进分系统主要任务是为转移 (中间)轨道远地点变轨机动、静止轨道位置捕获、位置保持及姿态控制提供力和力矩。它以一甲基肼(MMH)和绿色四氧化二氮(MON-1)为推进剂远地点变轨机动用的推进剂归存在统一的贮箱内,可以调节使用,故称统一推进系统。

该分系统由一台 490N 推力的双组元远地点发动机、14个10N 推力器 两个内径为1050mm的球形推进剂贮箱、两个容积为50L的球形高压(额定压力为21.5M Pa) 氦气瓶 一个推进电子线路盒及42个其他功能

的阀门、管路组成。

14个 10N 推力器分为 A B 两分支,分别组成 A和 B两个互为备份的"半系统"。

490N 发动机在装星前做过模拟高空热试车.提高了可靠性

远地点变轨后,推进分系统 变为落压式工作模式 在长达 8年 的工作期间,落压比仅为 1. 2~ 1. 3

七 姿态和轨道控制

卫星在转移轨道和静止轨道 皆为三轴稳定控制 以地面注入 数据,星上自主控制为主,星地 大回路控制作为故障时备份方 式

星箭分离后,卫星自动完成各向速率阻尼及太阳捕获,建立星体 - Z轴指向太阳,星体绕 - Z轴以 0. 5 /s的角速率慢旋的所谓巡航姿态。在远地点机动前,姿态和轨道控制分系统要建立起远地点点火姿态。远地点发动机点火期间,按照优化控制规律,依变轨策略完成变轨任务。远地点点火后,卫星转换成巡航姿态。

在地球静止轨道,卫星要启动动量轮,建立正常工作姿态,完成轨道位置的定点捕获,按照要求,要调整卫星姿态以完成天线方向图测试和其他在轨测试任务。在8年在轨工作期间,要由地面站发出指令,约每15天完成一次东,栖位置保持机动,约每2个月完成一次南,此位置保持机动,并不定期自主完成动量轮卸载任务。正常工作期间,控制分系统要保证通信天线指向精度(考虑天线热变形及机械安装误差后)俯仰为±0.15°,偏

航为± 0.48°

分系统由敏感器、控制器、执行机构三类硬件及软件组成。敏感器包括太阳敏感器、地球敏感器和速率积分陀螺 控制器包括中心线路和星上计算机。在转移和中间轨道期间,以数字式星上计算机为主,它灵活、机动性好。在静止轨道期间,以模拟电路控制器——中心线路为主。执行机构包括远地点发动机、10N推力器、偏置动量轮及太阳翼驱动装置等。

分系统有9种工作模式,即太阳捕获、地球搜索、地球指向、远地点点火、正常运行、位置保持、过渡、故障安全和星地大回路控制等模式。根据卫星运行情况,可由地面指令启动相应的工作模式。

八、电源

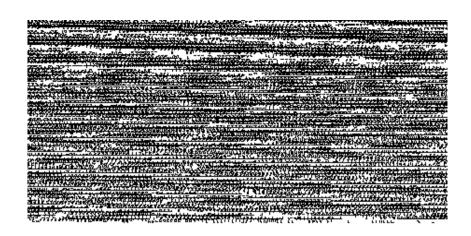
东方红三号利用太阳电池作为主电源,镉镍蓄电池组作为贮能装置,由电源控制设备对供电母线和功率实行调节和控制。在日照区由太阳电池阵给整星供电,并给蓄电池充电。在星食期由蓄电池给整星供电,为提高可靠性,采用双独立母线供电。

星上有2组45Ah的28节 Cd-Ni蓄电池。最大放电深度为57%~5%。

火工品管理器对整星火工品 集中管理控制,有利于整星安全。

中乌航天合作第一次联委会召开

5月 21日至 27日中国和乌克 兰在北京召开了两国和平利用与 研究空间合作联委会第一次会 议。中乌两国航天局于 1994年开 始建立交流与合作的关系。 1995 年 12月,乌克兰总统库奇马访华 时,两国政府签订了空间技术合 作协定。两国航天局局长在举行 对口会谈时,同意为执行合作协 定成立该联委会。但由于种种原 因,所开展的合作项目不多,原 定于 1996年召开的确定合作项目 的联委会也未能按时召开。在此



联委会中方主席栾恩杰和乌方主席卡马洛夫在会议之前友好交谈

在联委会上,从国家航天局副局长、联委会中方主席栾恩杰和乌克兰航天局第一副局长、乌方主席瓦莱立: 卡马洛夫的表态

来看,双方合作的愿望都很强烈。 他们认为合作项目少的很大一个 原因,是所属部门在互相接触 洽 谈合作项目时,没有及时将情况 通报联委会,使联委会不太清楚 合作进展情况,联委会的协调 促 进作用没有得到发挥。有鉴于此, 双方在联委会上明确了每个成员 应负的责任,表示营通过联委会 经常不断的联系,积极支持和促 进合作的开展。在联委会上,双方 提出和讨论了在火箭总体设计、 控制技术等方面的合作项目。会 议结束时,栾恩杰和卡马洛夫代 表两国航天局签署了会议纪 要。

(时旭)

九 结构和热控

结构分系统的功能是将卫星各分系统组成一个整体,承受并传递运载火箭主动段等各种环境条件下的力学载荷。 卫星结构要满足刚度和强度 要求。

热控的任务是通过对星内 外热交换进行控制,保证星上所 有仪器 设备的环境都处在正常 工作的温度范围内 热控采用被 动热控方式为主,辅以部分主动 热控措施 所采用的热控措施有: 包敷多层隔热材料 (M LI), 粘贴 光学太阳反射器 (OSR), 铺设热 管、 电 加 热 器、 涂 层 涂 料 等。□

(注: 本文作者范本尧系东方红三号卫星总设计师, 曹志先系该卫星总体副主任设计师)