

Sommaire

- · Objectifs pédagogiques
- Les fondamentaux de la mécanique spatiale
- Les différents types d'orbites
- · Les débris spatiaux
- Les perturbations naturelles de l'orbite
- · La mise à poste
- Le maintien à poste
- Questions-réponses



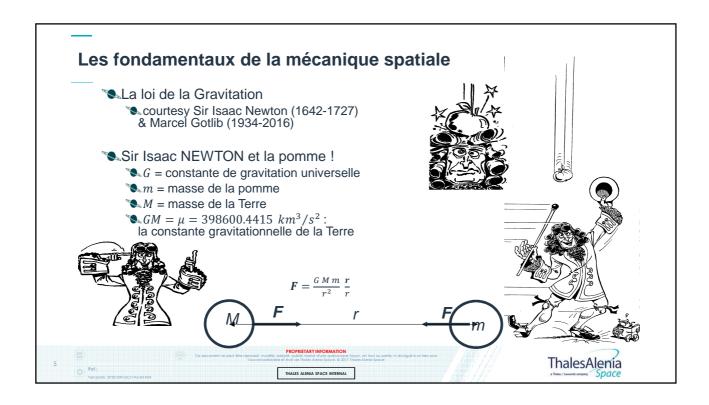


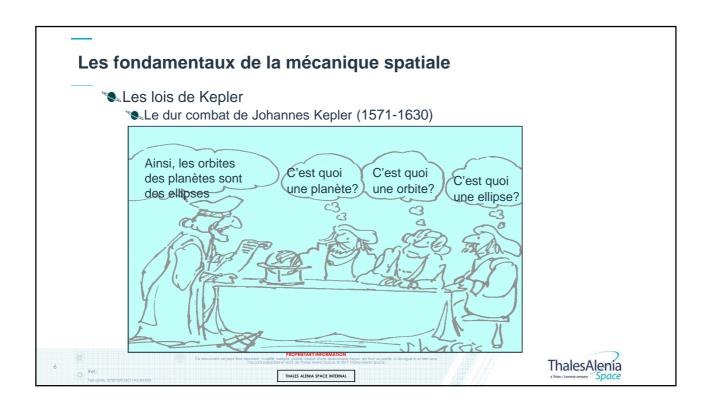
Objectifs pédagogiques

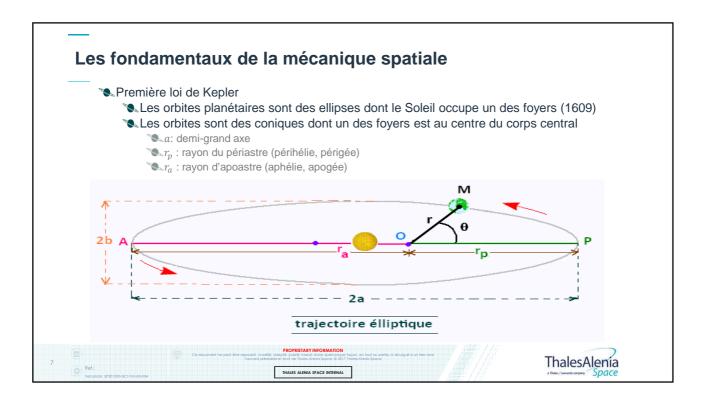
- Ce cours constitue une introduction aux concepts de base de l'analyse de mission pour un satellite ou une constellation télécom
- A l'issue de ce cours, vous connaîtrez
 - La représentation des orbites
 - La classification des types d'orbites
 - Les principales lois de la mécanique spatiale
 - Le concept de manœuvre orbitale
 - La problématique de la mise à poste d'un satellite (ou d'une constellation)
 - La problématique du maintien à poste d'un satellite

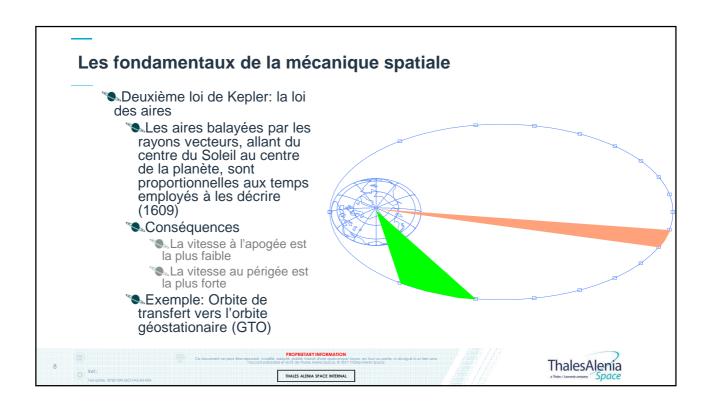


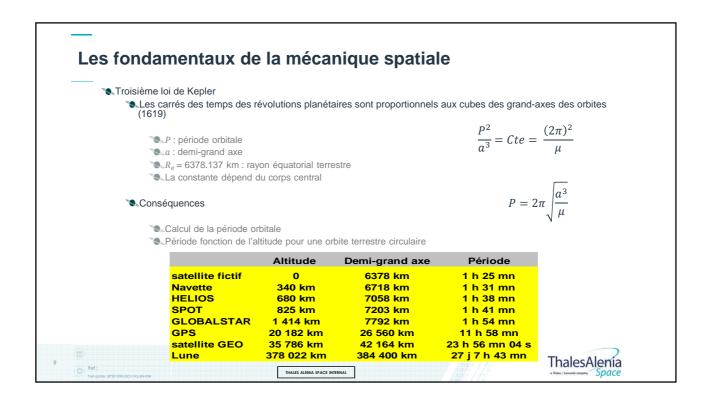


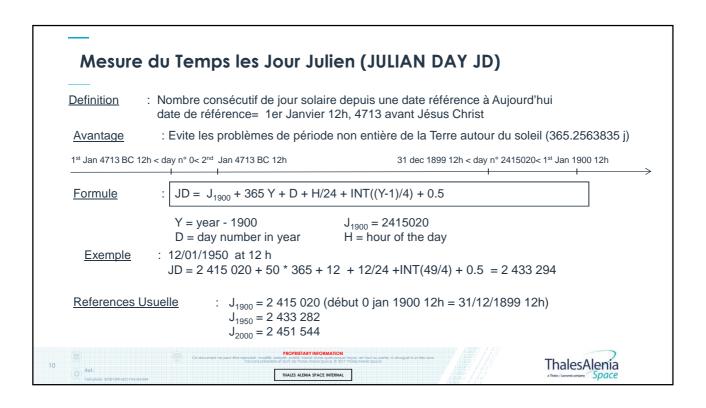


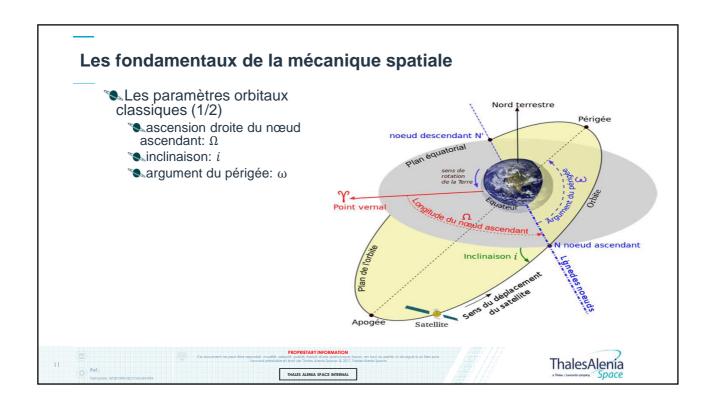


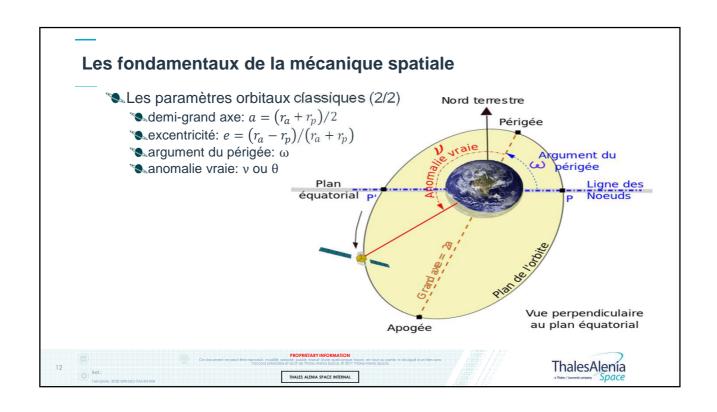


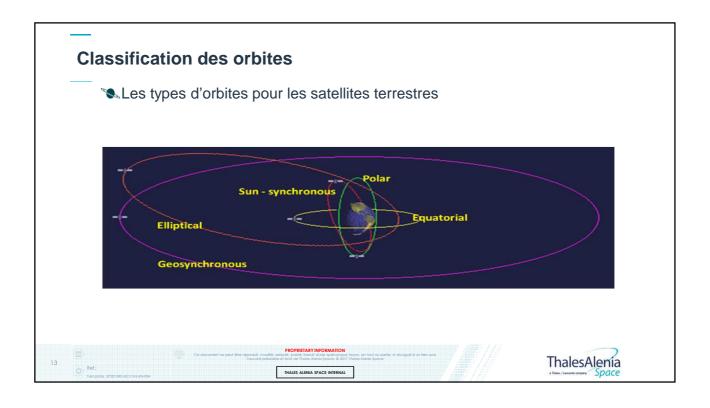


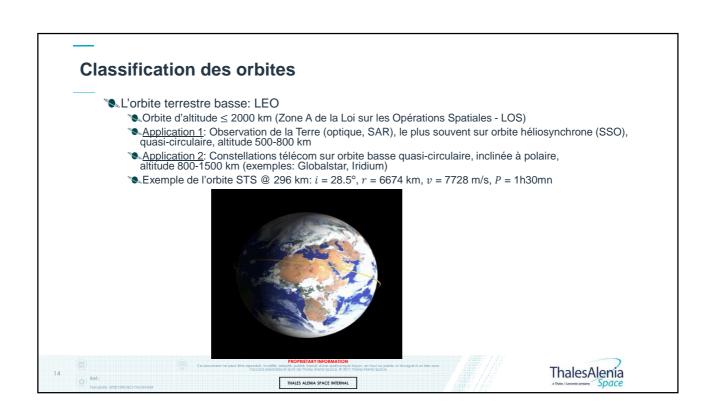


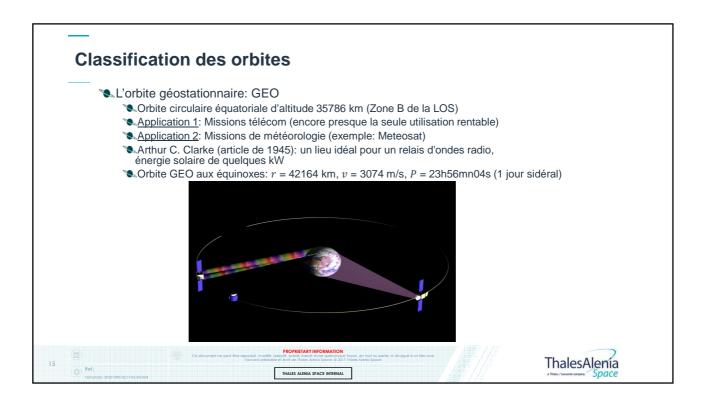


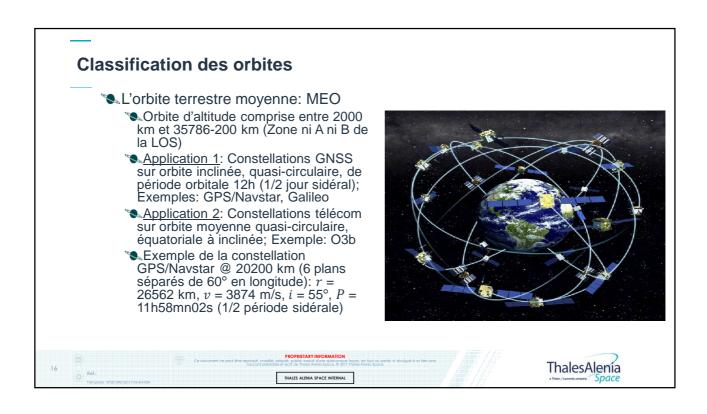


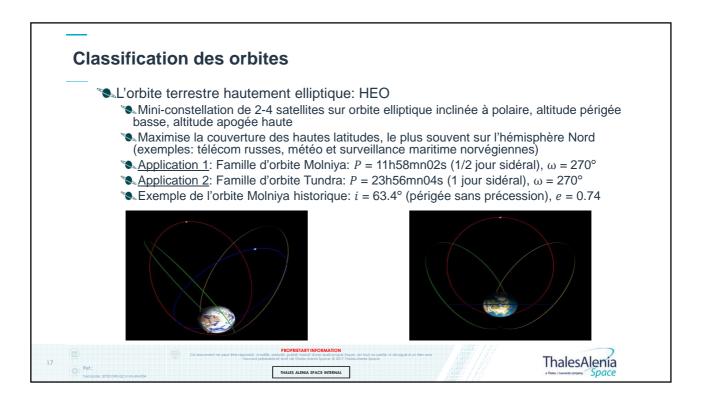


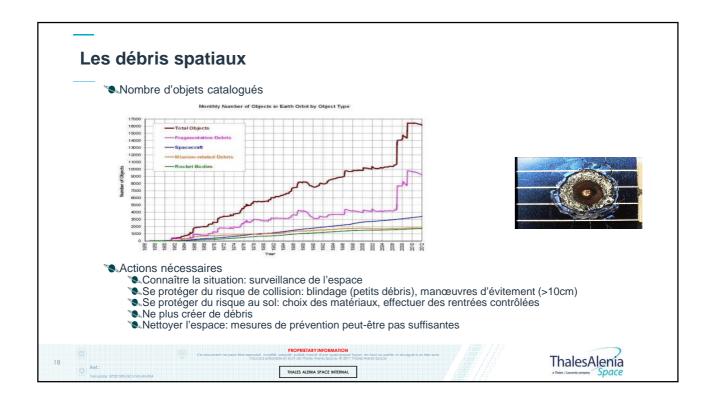


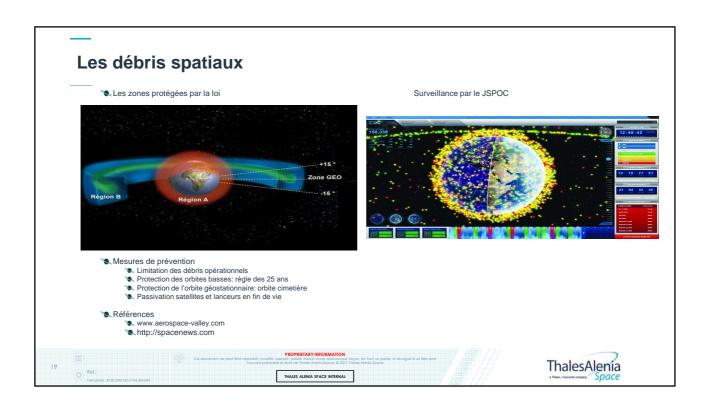


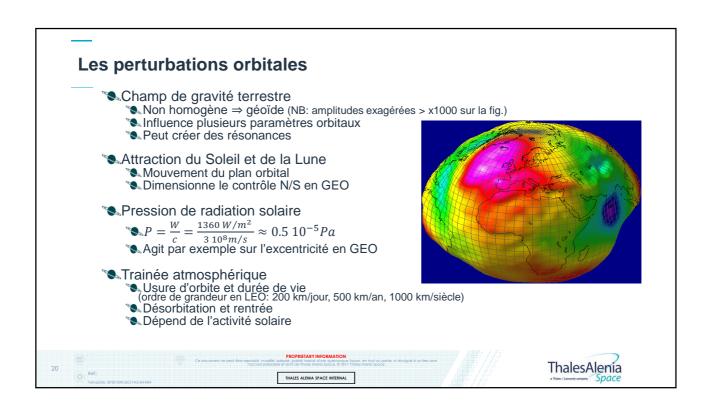


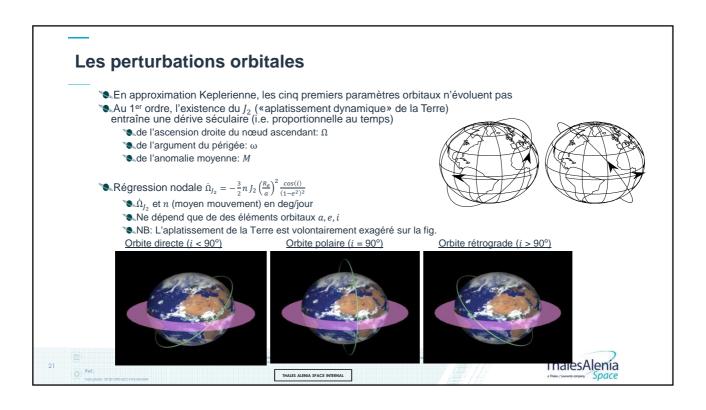


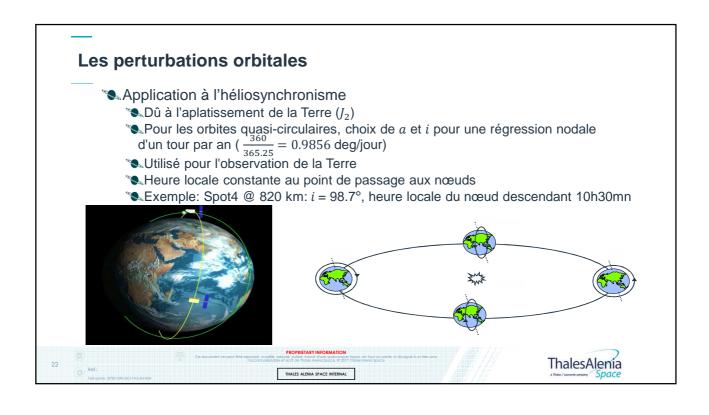












La mise à poste

- Selon le type d'orbite, le lanceur place le satellite immédiatement sur son orbite définitive (satellites LEO) ou sur une orbite d'attente ou de transfert (satellites GEO)
 - * Principaux lanceurs commerciaux pour les lancements en GTO: Ariane5 (lancement double), Falcon9 (lancement simple)
- Une fois que le satellite a entamé son vol orbital, différentes manœuvres peuvent être nécessaires pour mettre le satellite sur son orbite définitive; ce sont principalement
 - Une modification de la forme de l'orbite (modification de l'excentricité de l'orbite) ou un changement d'orbite (orbite GEO)
 - **S**Un changement du plan d'orbite, en particulier une modification de l'inclinaison
 - Des ajustements fins de l'orbite et de l'orientation du satellite pour permettre au satellite de remplir sa mission de manière nominale



La mise à poste

- Contrôle lors de la mise à poste
 - > Pour une mise en orbite géostationnaire, les opérations de mise à poste sont longues et complexes
 - Elles sont effectuées par un centre de contrôle spécialisé disposant d'informations sur le satellite, dès la séparation de son lanceur, quelle que soit sa position autour de la Terre, provenant d'un réseau de poursuite comportant de grandes antennes réparties sur divers continents, et de logiciels spécialisés pour ces manœuvres
 - Les centres de contrôle capables de faire ces manœuvres sont peu nombreux. Ils appartiennent généralement à des agences spatiales, dont, pour l'Europe : l'ESA, depuis son Centre européen d'opérations spatiales (ESOC) à Darmstadt; et le CNES dont le centre de contrôle est au Centre spatial de Toulouse (CST)
 - Ils peuvent également appartenir à quelques grands opérateurs des satellites de télécommunications, dont Eutelsat
 - Quelques industriels fabricant des satellites de télécommunications c'est le cas, en particulier de Thales Alenia Space qui possède un tel centre à Cannes ont leur propre centre et s'occupent de cette mise à poste pour le compte de leurs clients jusqu'à la prise en charge du satellite par celui-ci et sa propre station de contrôle du satellite opérationnel



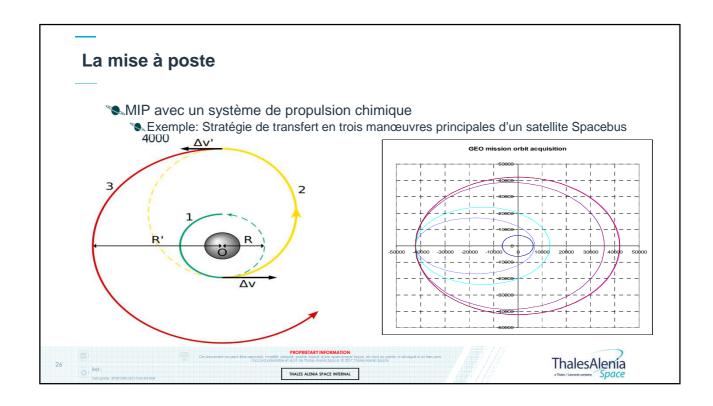


La mise à poste

- MIP avec un système de propulsion chimique
 - Les modifications de la forme de l'orbite sont effectuées dans la mesure du possible lorsque le satellite se trouve à son apogée: c'est le point de l'orbite où la vitesse est la plus faible et où donc les modifications à apporter à cette vitesse sont les plus réduites et consomment le moins d'ergols
 - Dans le cas d'une orbite géostationnaire, le satellite est injecté par les lanceurs modernes sur une orbite fortement elliptique dont l'apogée se situe à l'altitude visée de (35786 km): lorsque le satellite atteint son apogée, il a une vitesse d'environ 1.5 km/s. L'orbite est alors circularisée en imprimant un changement vitesse de 1500 m/s dans une direction tangente à l'orbite cible grâce au moteur d'apogée du satellite
 - Lorsque le satellite doit être positionné sur une orbite basse, le lanceur injecte généralement le satellite directement sur l'orbite cible et celui-ci n'a besoin d'effectuer avec ses moteurs que des réglages fins





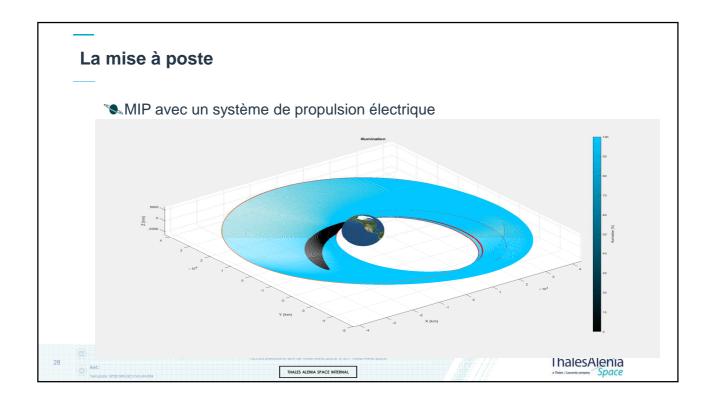


La mise à poste

- MIP avec un système de propulsion électrique
 - La propulsion électrique s'impose à bord des satellites. Mature, cette technologie permet en effet de réduire fortement leur masse, donc les coûts de lancement. Les opérateurs devront toutefois prendre patience, car la propulsion électrique a l'inconvénient d'allonger fortement les délais de mise à poste des satellites
 - Ordre de grandeur du la durée de la mise à poste: 6 mois (à comparer avec une semaine en utilisant la propulsion chimique)
 - La plateforme Spacebus Neo réalise le transfert orbital en utilisant uniquement 2 ou 4 moteurs électriques (HET) et du gaz Xénon comme ergols







Le maintien à poste

- Le contrôle et les corrections des paramètres de la trajectoire
 - Pour remplir sa mission, le satellite doit suivre une orbite et maintenir son orientation en limitant les écarts à des valeurs inférieures à celles définies pour la mission. Le maintien à poste du satellite, souvent piloté depuis le centre de contrôle, consiste à contrôler et corriger les écarts lorsque ceux-ci deviennent trop importants
 - Le satellite subit constamment des perturbations qui modifient son orbite en l'éloignant de l'orbite de référence.
 - ▶ Dans le cas d'un satellite en orbite géostationnaire, sa latitude normalement nulle est modifiée sous l'influence de la Lune et du Soleil (perturbation nord-sud). Les irrégularités du champ de gravité terrestre induisent un retard ou une avance sur la trajectoire nominale (perturbation est-ouest). Une déformation similaire de l'orbite est due à la pression de la radiation solaire. Les écarts par rapport à l'orbite de référence sont acceptés tant qu'ils sont inférieurs à +/- 0.1°en longitude et en latitude. Si l'écart est supérieur, la trajectoire doit être corrigée en utilisant la propulsion du satellite





Le maintien à poste

- Le contrôle et les corrections des paramètres de la trajectoire
 - Le centre de contrôle du satellite effectue ces corrections après avoir mesuré les écarts avec précision grâce aux stations terrestres et déduit les corrections à apporter. L'opérateur envoie alors vers le satellite des instructions par la liaison montante de télécommunications (liaison de télécommande): celles-ci déclenchent les moteurs pour une durée et une poussée soigneusement calculée à des endroits précis de l'orbite pour optimiser la consommation du carburant
 - Sur un satellite géostationnaire les plus grosses corrections concernent la dérive nord-sud:
 - il faut fournit une vitesse cumulée de 40 à 50 m/s par an pour corriger cette déviation
 - (à comparer à l'impulsion de 1500 m/s nécessaire pour le transfert en orbite géostationnaire)



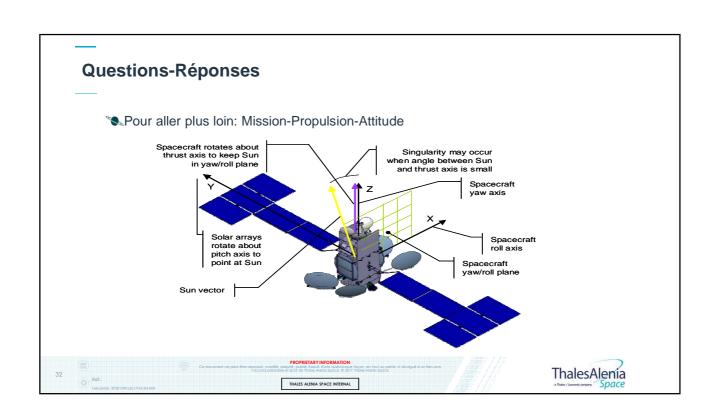


ThalesAlenia

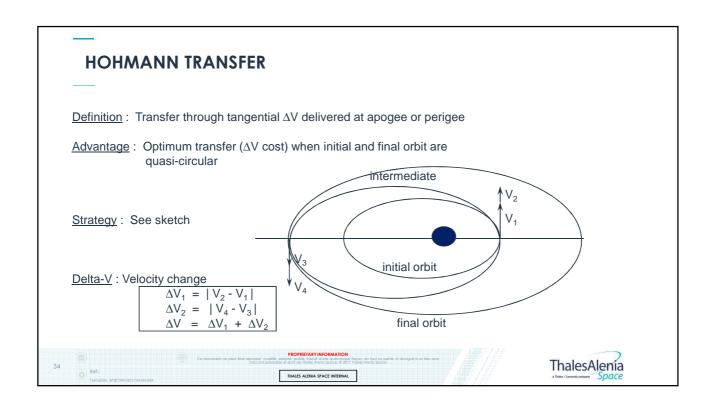
Le maintien à poste Application 1: Planning de manœuvre pour le maintien à poste sur orbite géostationnaire avec un système de propulsion chimique Durée du cycle de MAP: 14 jours Jour 1: manœuvre E/W = 2 corrections séparées de environ 12h (avec tuyères RCT: set D) 1.5 jour de mesures ranging pour la détermination d'orbite Jour 12: manœuvre Nord ou manœuvre Sud (avec tuyères RCT: set A ou B) 1.5 jour de mesures ranging pour la détermination d'orbite Application 2: Planning de manœuvre pour le maintien à poste sur orbite géostationnaire avec un système de propulsion électrique Durée du cycle de MAP: 14 jours Jours de manœuvres: jours pairs (2, 4, 6, ..., 14) Nombre de manœuvres (chaque jour avec manœuvre): 4 (avec tuyères HET: NW,

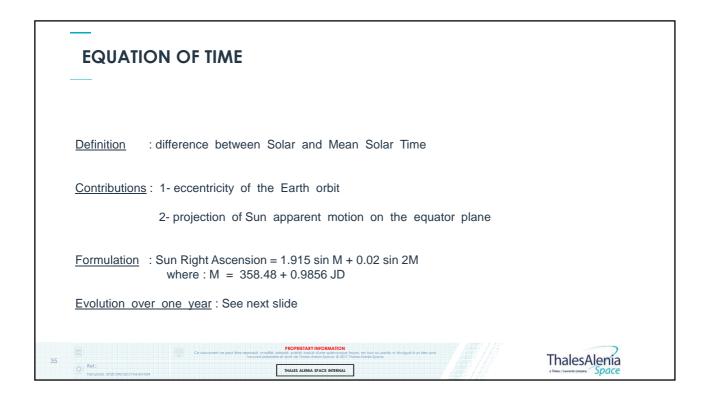
THALES ALENIA SPACE INTERNAL

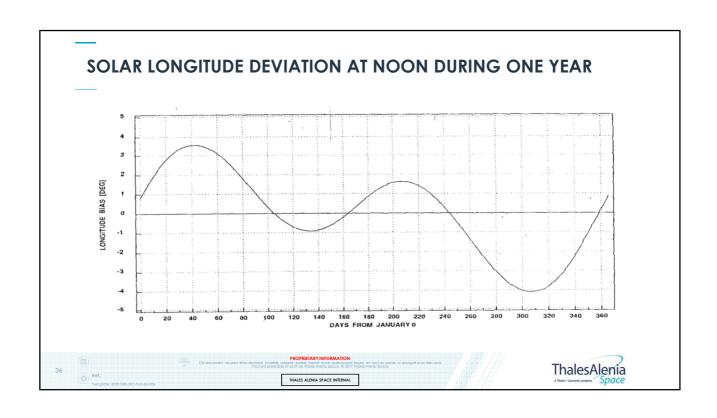
NE, SW, SE)

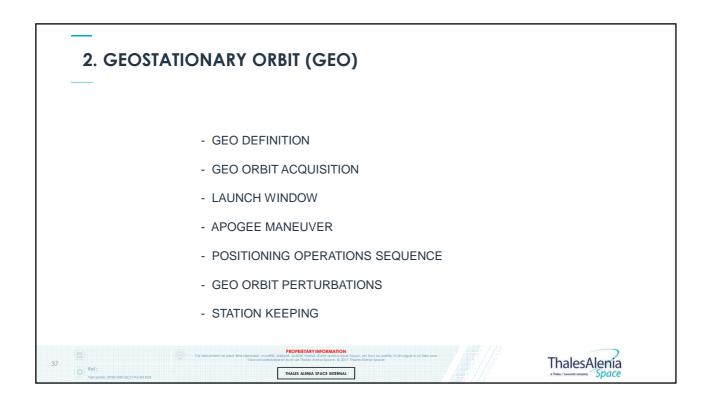


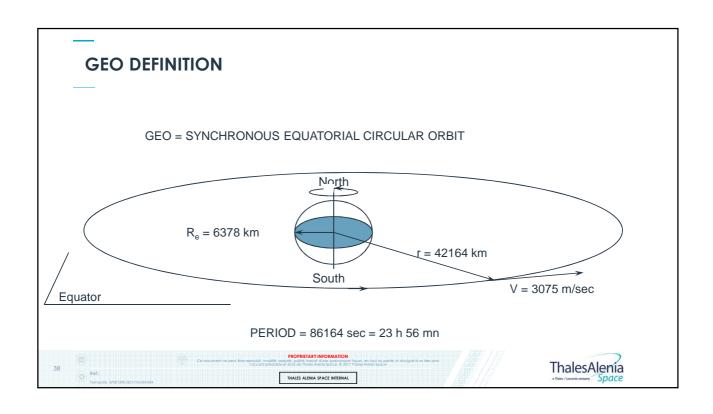
SOMMAIRE 1. DEFINITIONS 3. HELIOSYNCHRONOUS ORBIT (SSO) - Orbit definition - Two body mechanicss - Definition - Hohman transfer - Positioning operations sequence - Time measurement systems - Station keeping 2. GEOSTATIONARY ORBIT (GEO) 4. INTERPLANETARY TRANSFER - Definition - Positioning operations sequence - Orbit transfer - Orbit Perturbations - Gravitational assistance - Station keeping - Eclipses **ThalesAlenia**

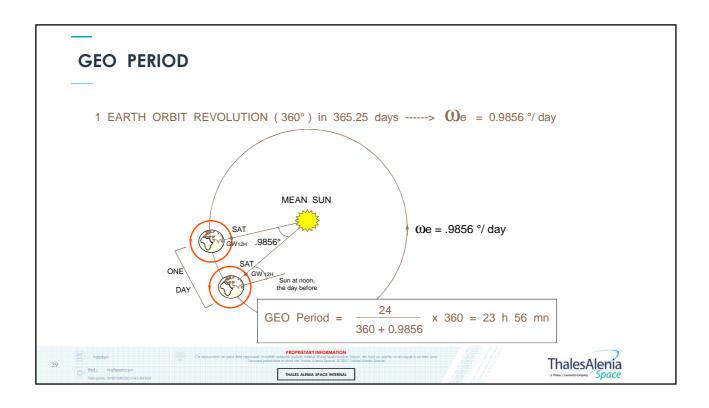


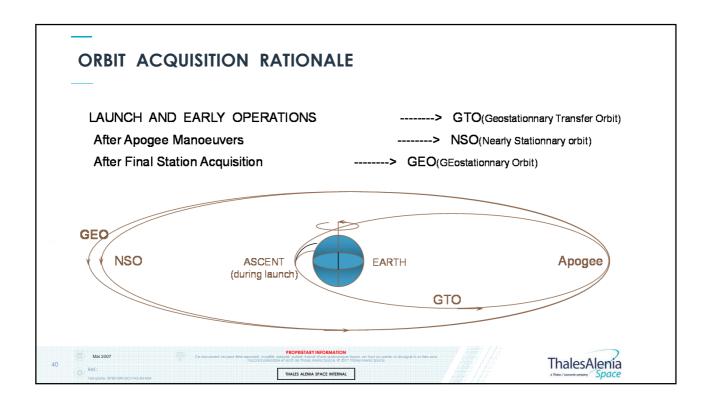


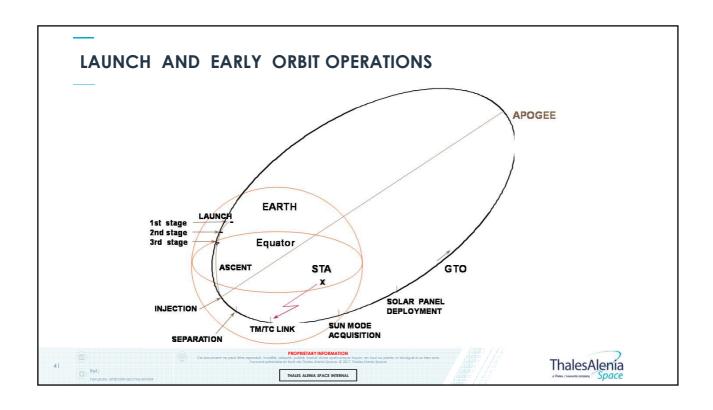


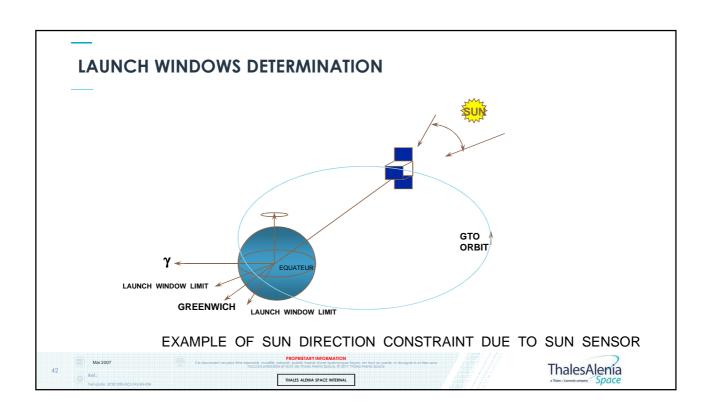


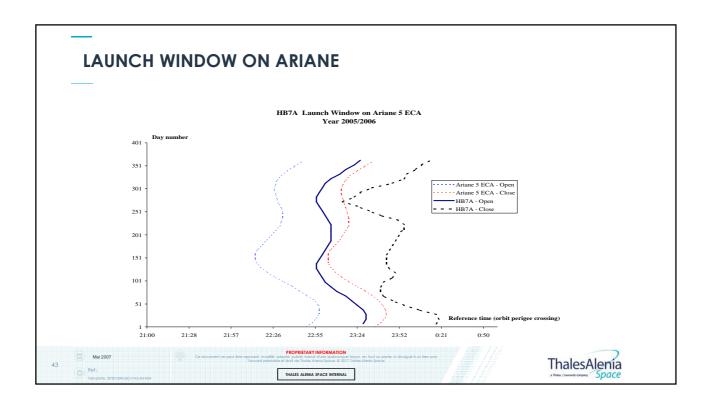


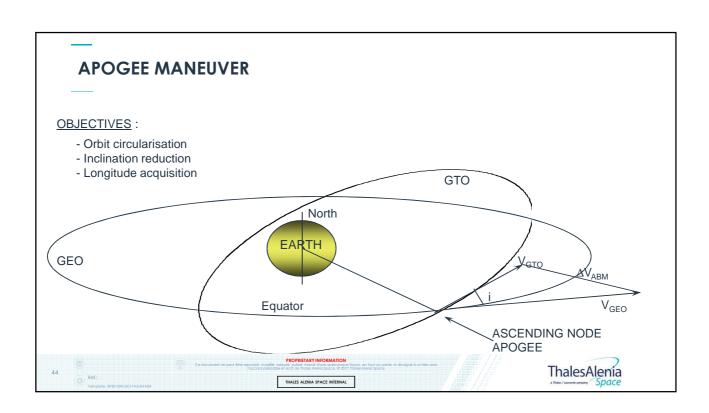


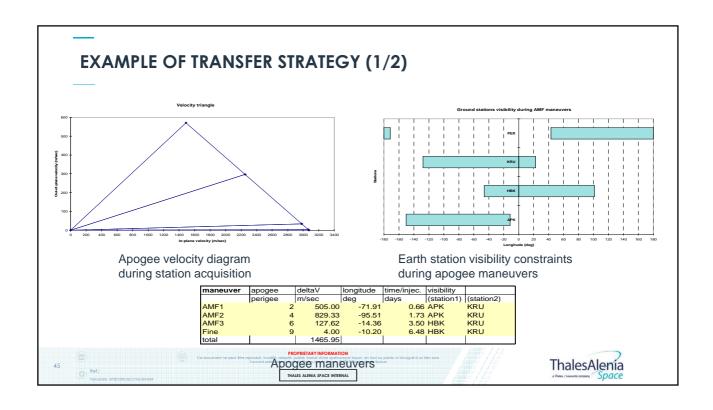


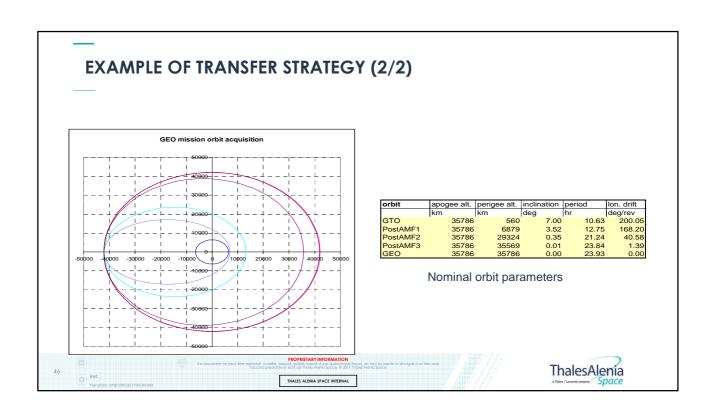


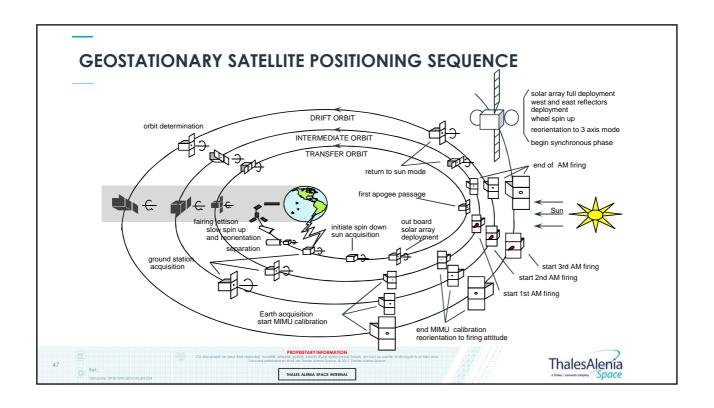


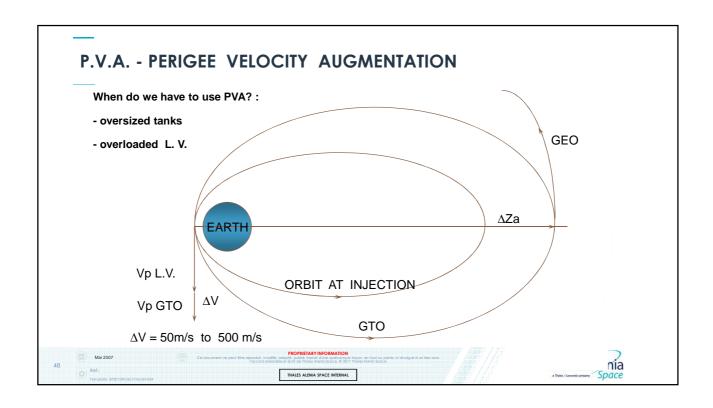


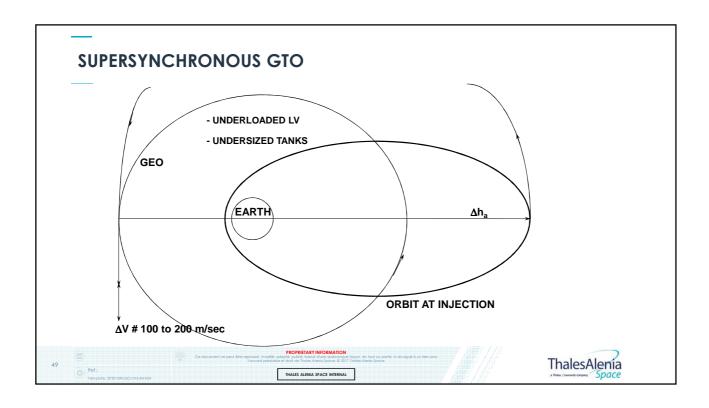


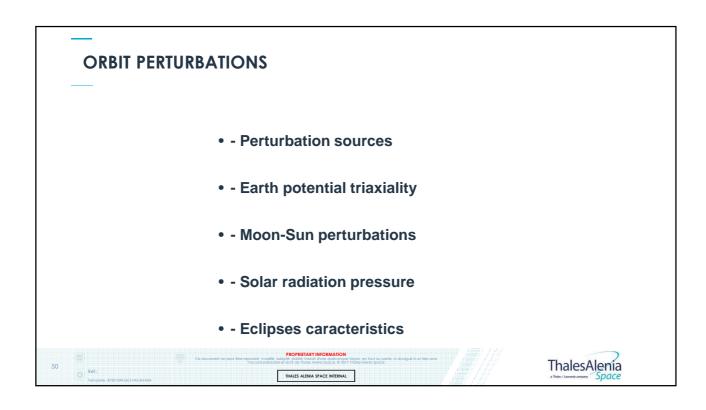












SOURCES OF ORBIT PERTURBATIONS IN GEO

Perturbation Sources

Other forces than the central attraction of NEWTON model

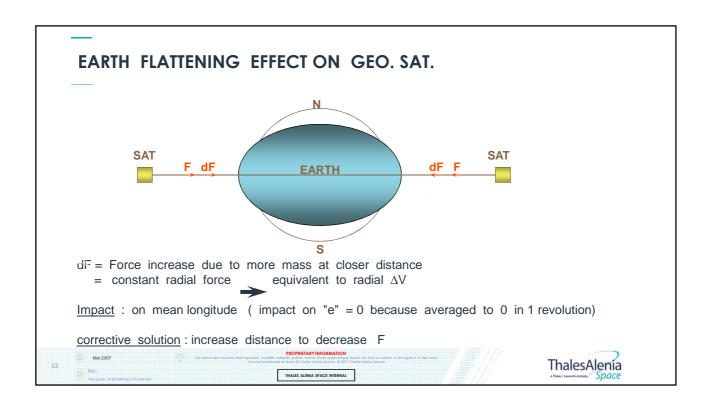
 $\underline{F} = \underline{F}_n + \underline{F}_p = N$ ewtonian central force + perturbative forces

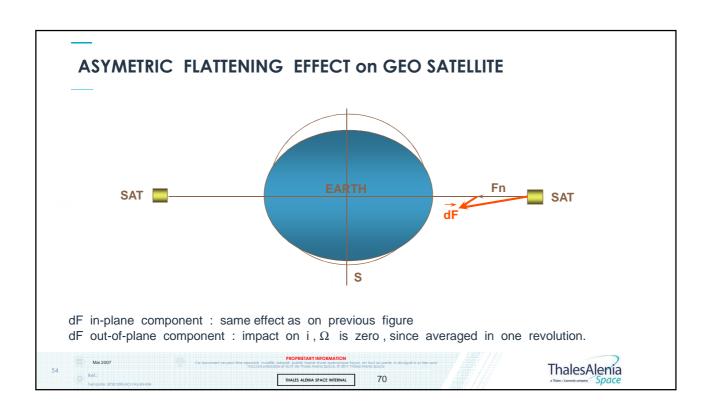
- 1 Earth non-spherical gravity field (triaxiality of potential)
- 2 Moon attraction
- 3 Sun attraction
- 4 Solar radiation pressure force
- 5 Attitude control thrusters pulses
- 6 Others, negligible (Planets gravity, tide effect, RF radiation pressure, ...)

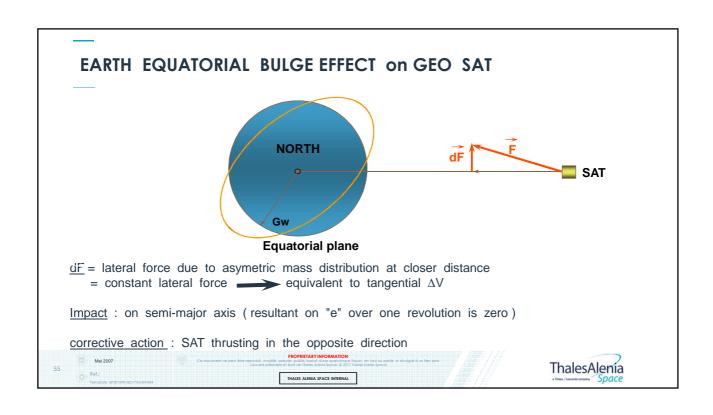


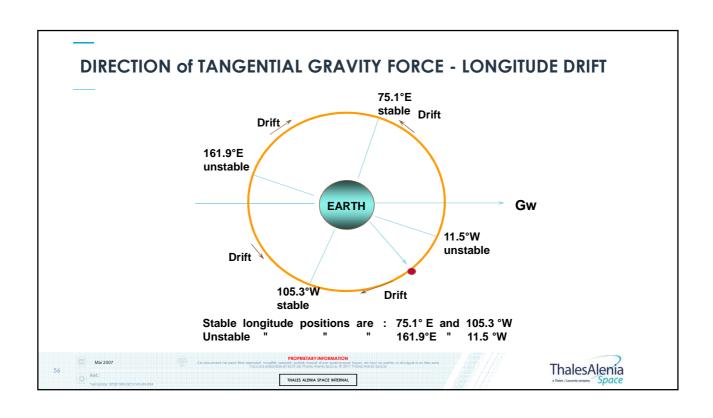


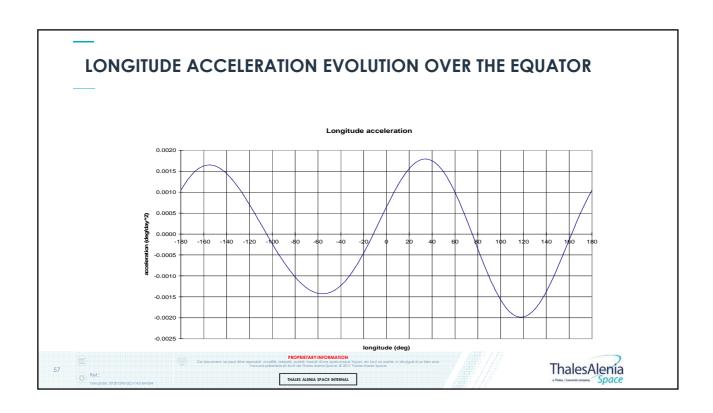
EARTH POTENTIAL PERTURBATIONS : secular LP : long periodic MP : medium periodic : short periodic SP a, I i, Ω e, ω **EARTH** S Potential LUNI-**SOLAR SOLAR** Rad. Pres. ThalesAlenia THALES ALENIA SPACE INTERNAL

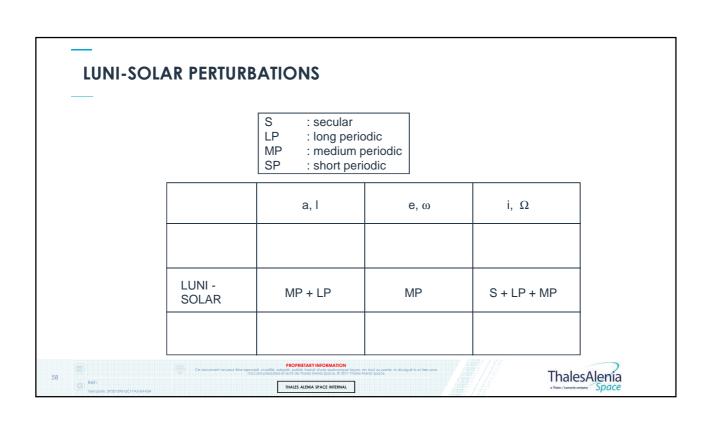


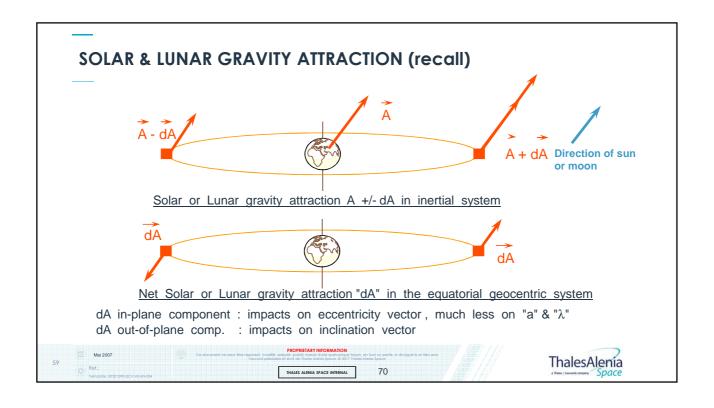


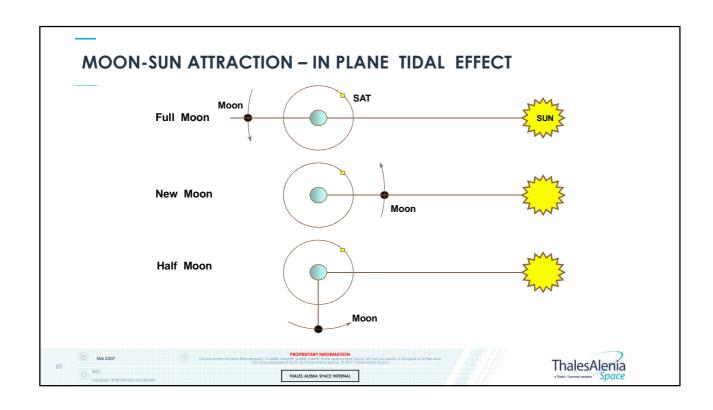


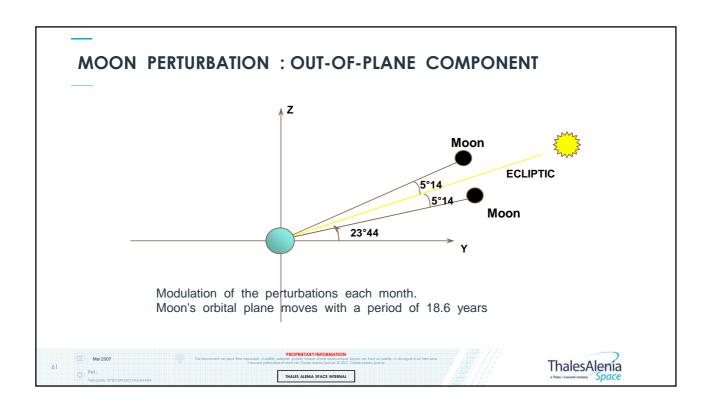


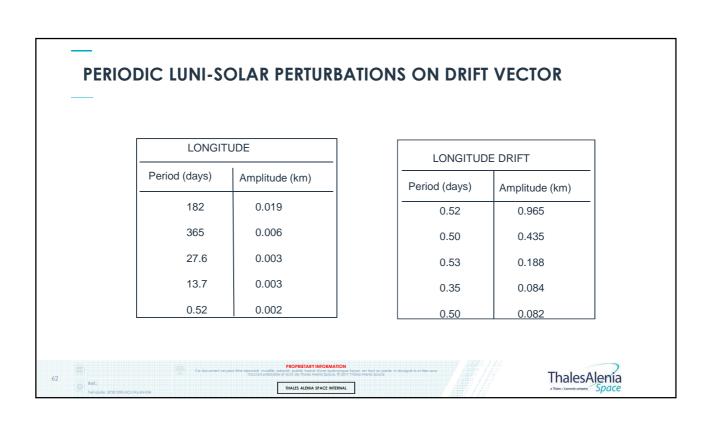


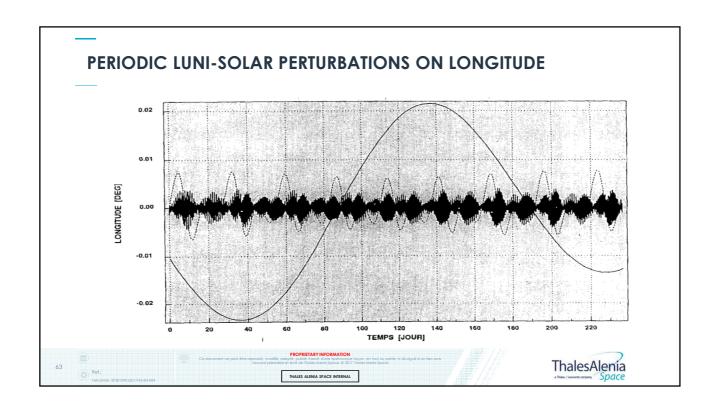


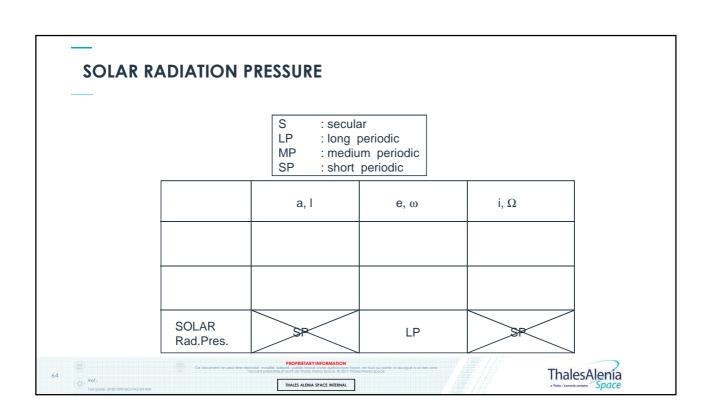


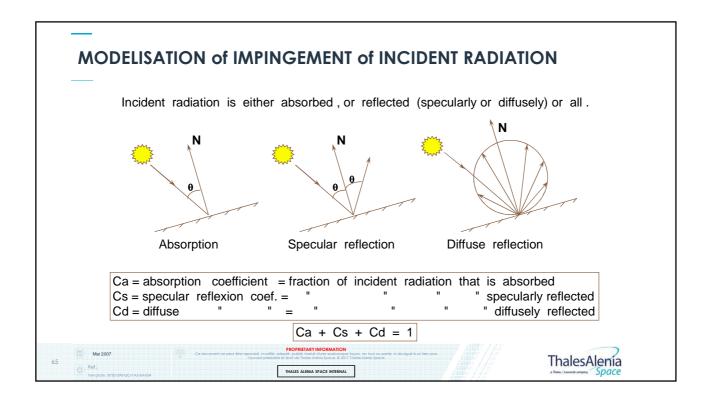


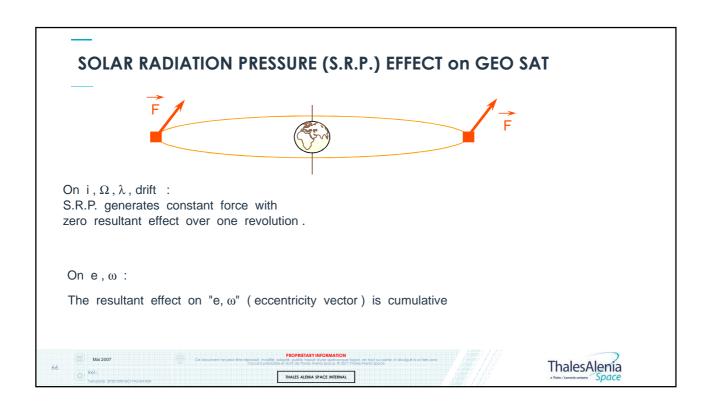


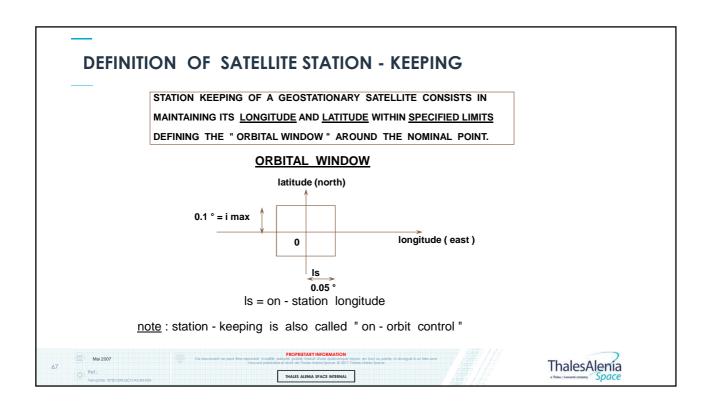


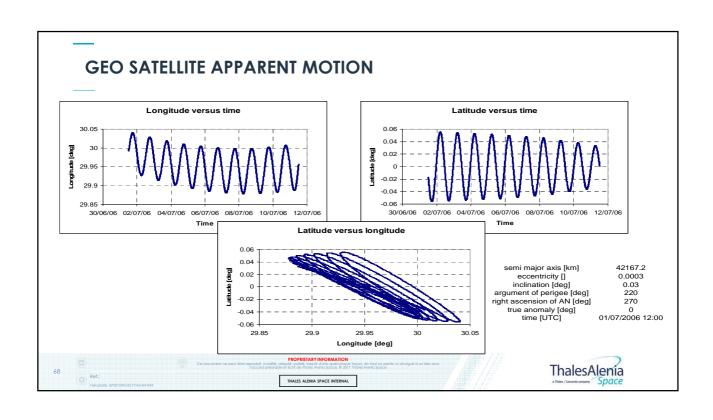


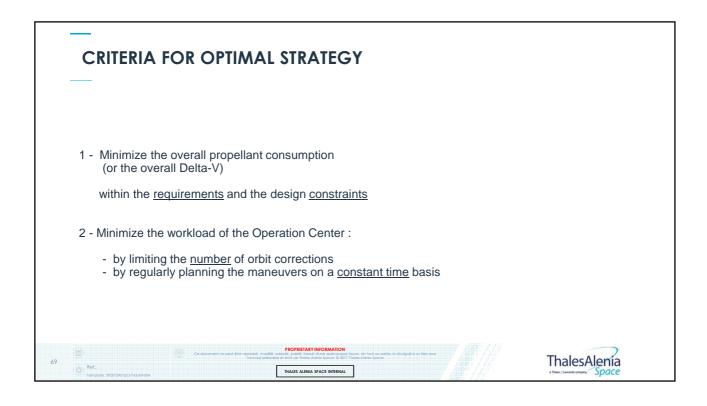






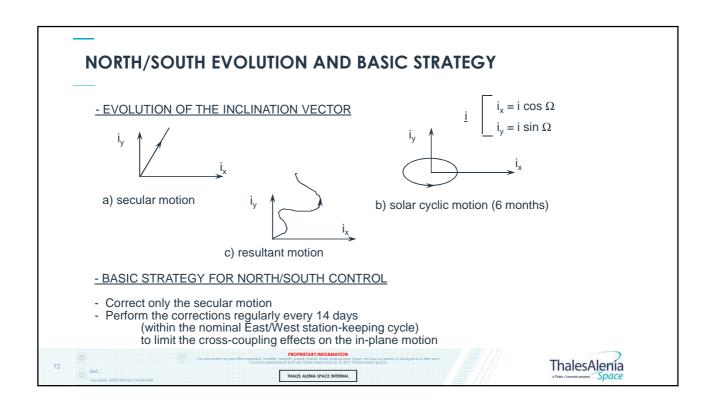


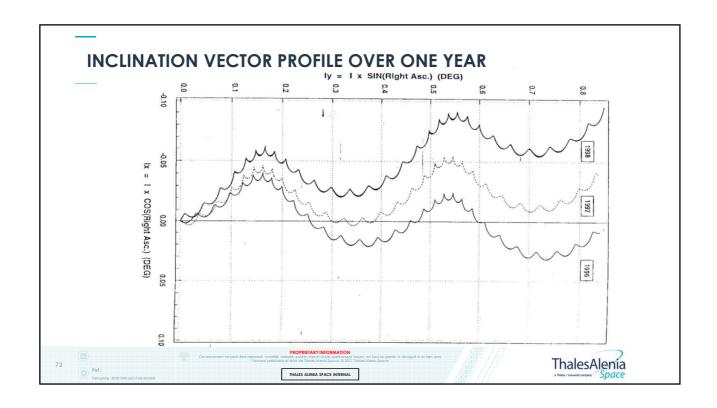


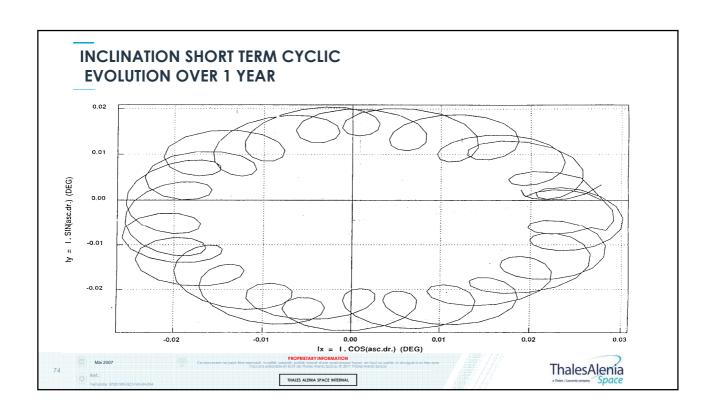


Customer requirements Longitude window: ±0.1° or ±0.05° Latitude window: ±0.1° or ±0.05° Latitude window: ±0.1° or ±0.05° Station longitude: worst case is 36°E or 117°E Ground station constraints Utilization of only one ground station for orbit determination Orbit restitution precision: (3 sigma standard value) ThalesAlenia ThalesAlenia ThalesAlenia ThalesAlenia ThalesAlenia ThalesAlenia ThalesAlenia

SATELLITE CONSTRAINTS 1. COLINEARITY CONSTRAINT Yaw information from SUN sensors gives a ± 0.3° yaw attitude accuracy if there is a minimum angle of 25° between: - SUN direction projected on XZ satellite plane - EARTH pointed satellite axis (Z axis) 2. CROSS - COUPLING During N/S maneuvers, the cross-coupling effect in the E/W direction is 1% maximum (3 sigma)



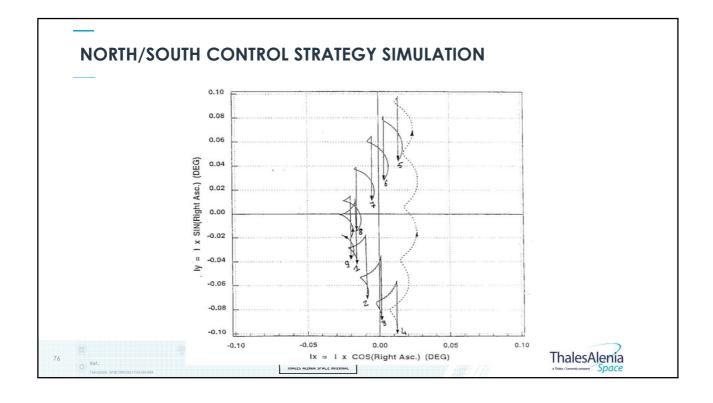


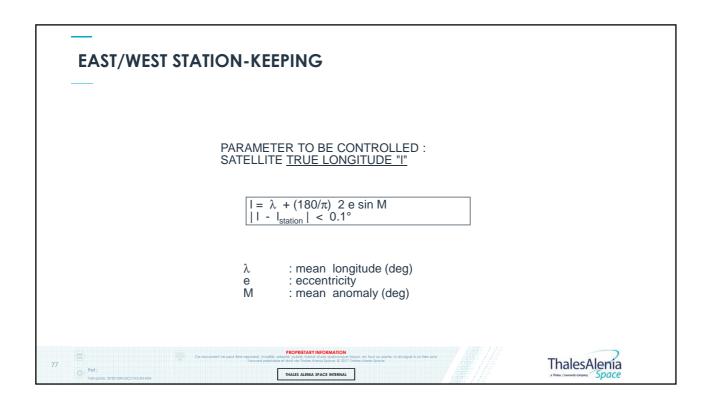


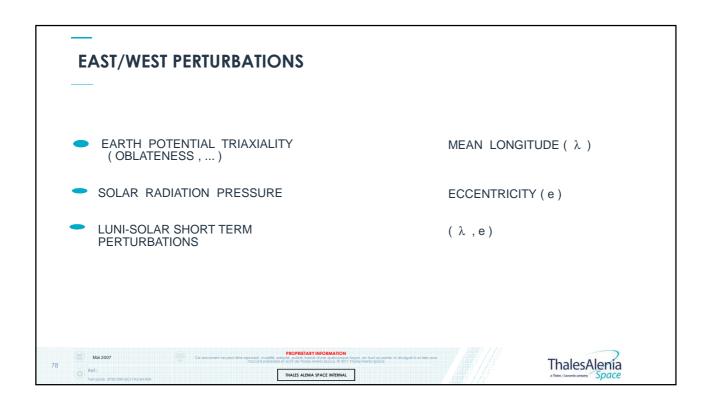
NORTH/SOUTH CONTROL STRATEGY

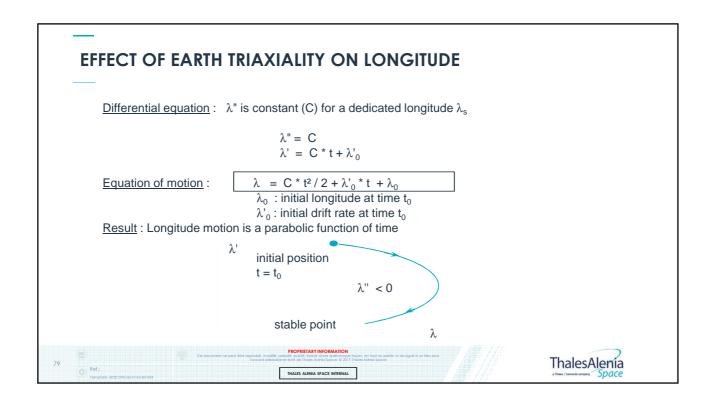
- → Strategy so-called "without gyros" and with "skipped maneuvers"
 - No maneuver during alignment period as far as possible
 - Period duration without N/S maneuver: 2 x 28 days x 2 equinoxes
 - 20 maneuvers per year (6 less than usual)
 - Delta-V of the skipped maneuvers is assigned to the others
 - Maximum N/S Delta-V = 2.5 m/sec during year 2000
- → Disadvantage : Higher Delta-V for each N/S maneuver
 - Higher inclination around solstices
- → Result of simulation is illustrated on next slide showing the inclination vector evolution over a six month period of year 2006

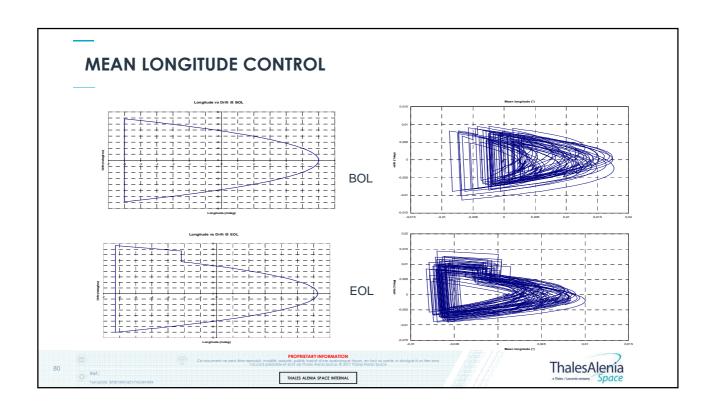












SATELLITE ECCENTRICITY EVOLUTION

- NATURAL ECCENTRICITY :

$$e_n = 0.01115 C_p A/M$$

 ΔI_e = daily longitude libration

$$I (deg) = \lambda \pm \Delta I_e = \lambda \pm (180/\pi) 2 e_n$$

| | BOL | EOL |
|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| e_n | 45.4 10 ⁻⁵ | 63.4 10 ⁻⁵ |
| DI _e (deg) | ± 0.052 | ± 0.073 |

- CONCLUSION :

longitude window allocation for libration is not large enough

----> need of active eccentricity control

| | PROPRIETARY INFORMATION Ce document ne peut être reproduit, modifié, adapté, publis, incului d'une quescanque façon, en tout ou partie, ni divulgué à un tiers sans fraccord préplable et écrit de Tholes Alenia Sonce, 8 2017 Tholes Alenia Sonce | | |
|-----------------------------------|---|--|--|
| Ref.: | | | |
| Template: 87201590-QCI-TAS-EN-004 | THALES ALENIA SPACE INTERNAL | | |



SIMULTANEOUS CONTROL OF LONGITUDE AND ECCENTRICITY

TANGENTIAL ΔV AFFECTS BOTH DRIFT AND ECCENTRICITY

Time and magnitude of the maneuver have to be optimized

with respect to the desired control of drift (ΔV_d) and eccentricity (ΔV_e)

- <u>drift control</u> : any time but only positive ΔV (for positive λ ")
- eccentricity control : positive ΔV at 6:00 or negative ΔV at 18:00

CONCLUSION: A minimum of 2 maneuvers (6:00 and 18:00) is necessary





