

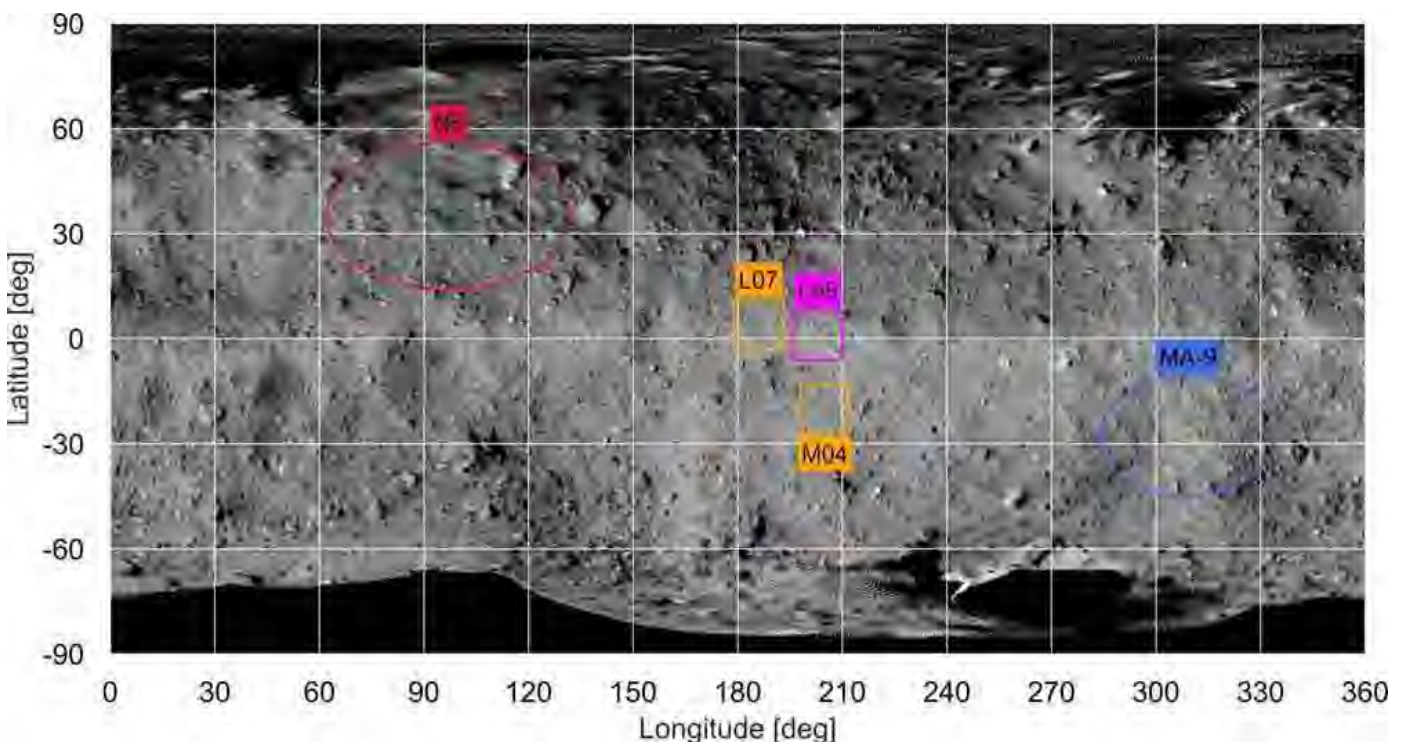
# Box-C運用で撮影したリュウグウの画像

🕒 2021-05-19 🕒 2018-09-03

2018/08/31 JAXA,はやぶさ2プロジェクト

7月20日～21日には、Box-C運用として高度約6kmまで降下しました。その時に撮影しました画像の一部を、7月25日の記事や7月31日の記事でご紹介しました。また、着地候補地点の記事の中でもBox-Cの画像を使って候補地点が示されています。

ここでは、Box-C運用でONC-T（望遠の光学航法カメラ）で撮影しました画像を、約30度おきに12枚、掲載します。参考までに、着地候補地点の位置を記載したのもも並べて示しますので、まず着地候補地点の位置を下の図1に示しておきます。



**[拡大図]**図1 リュウグウ表面の写真の上を示した着地候補地点の位置。L08と示された領域がタッチダウンの候補地で、L07とM04がバックアップとして選ばれた候補地である。MA-9がMASCOTの着地予定領域、N6がMINERVA-II-1の着地予定領域になる。（©JAXA, 東京大, 高知大, 立教大, 名古屋大, 千葉工大, 明治大, 会津大, 産総研）

では、以下に画像を示しますが、ここでは画像の向きに注意してください。以下の画像では、図1に合わせて、リュウグウの北極を上にしてあります。これまでの画像（7月25日の記事や7月31日の記事）とは向きが逆になっています。ちなみに、リュウグウの北極は、地球で言うと南極の方になります。これは、リュウグウが地球と逆向きに自転しているためです。



[左 拡大図] [右 拡大図]画像1 2018年7月20日07:12（世界時）撮影



画像2 2018年7月20日07:52（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像3 2018年7月20日08:31（世界時）撮影[\[左 拡大図\]](#) [\[右 拡大図\]](#)



画像4 2018年7月20日09:11（世界時）撮影[\[左 拡大図\]](#) [\[右 拡大図\]](#)



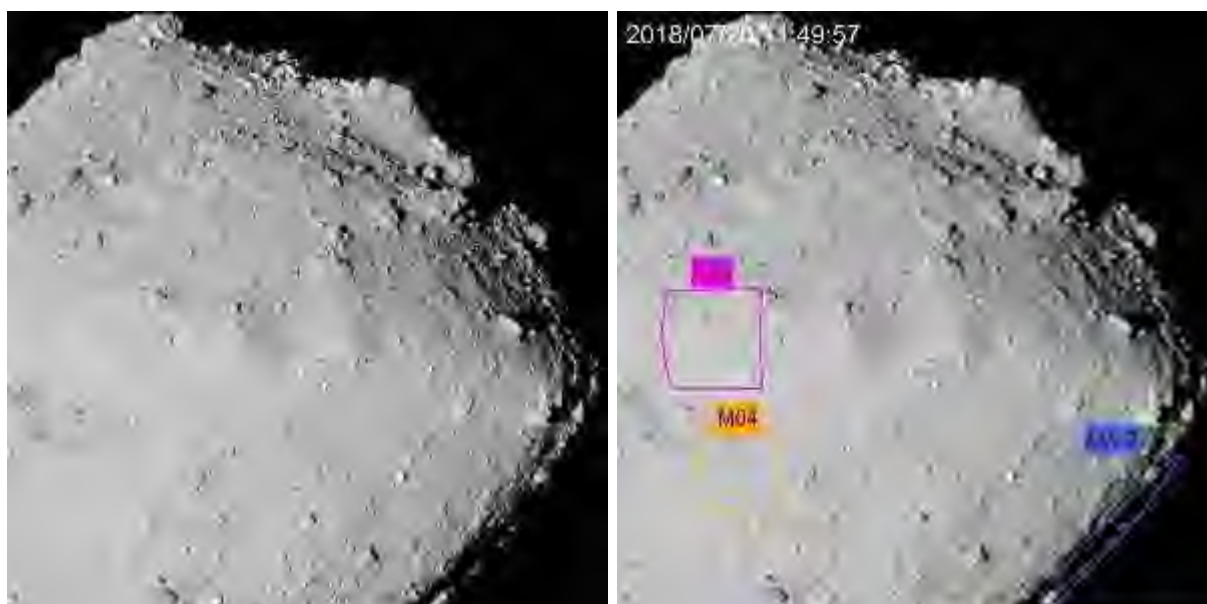
画像5 2018年7月20日09:51（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像6 2018年7月20日10:30（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像7 2018年7月20日11:10（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像8 2018年7月20日11:49（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像9 2018年7月20日12:29（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像10 2018年7月20日13:09（世界時）撮影[左 拡大図] [右 拡大図]



画像11 2018年7月20日13:48（世界時）撮影[\[左 拡大図\]](#) [\[右 拡大図\]](#)



画像12 2018年7月20日14:28（世界時）撮影[\[左 拡大図\]](#) [\[右 拡大図\]](#)

画像クレジット※：JAXA, 東京大, 高知大, 立教大, 名古屋大, 千葉工大, 明治大, 会津大, 産総研



※：画像を引用する場合にはクレジットを記載してください。もしクレジットの短縮が必要な場合は「JAXA、東大など」と表記してください。