

ARTICLE 2 OBJET DU PRESENT MEMOIRE

2.1 L'objet du présent ME est de définir :

- i) les principaux éléments du projet et les responsabilités respectives des parties;
- ii) les dispositions prises par les parties en matière de coordination et de gestion du projet;
- iii) les conditions générales d'utilisation des données du RADARSAT.

ARTICLE 3 DESCRIPTION DU PROJET RADARSAT

- 3.1 Le satellite pèsera environ 3 200 kg et sera placé sur une orbite héliosynchrone à une altitude d'environ 800 km. L'inclinaison de cette dernière sera de 99 degrés approximativement et le satellite passera à son noeud descendant (traversée du plan équatorial) à environ 06 h 00, temps moyen local. Le lancement, qui doit avoir lieu au milieu de l'année 1994, se fera à partir du Western Test Range au moyen d'un lanceur non récupérable de taille moyenne.
- 3.2 Le ROS produira une image de la Terre en bande C (environ 5.3 GHz) et fournira des données nécessaires à la production d'images traitées sous quatre angles et d'une résolution spatiale équivalente d'environ 28 m. Le radar pourra également travailler en mode d'imagerie haute résolution pour produire une imagerie d'une résolution d'environ 10 m (une visualisation) sur une bande de terrain balayée de 50 km de largeur et en mode SCANSAR pour produire une imagerie d'une résolution de 100 m (six visualisations) sur une bande de terrain balayée de 500 km de largeur. Le faisceau du ROS sera pointé vers le nord de sa trace au sol; son angle d'incidence pourra être orienté électriquement entre 20 degrés et 45 degrés dans le plan vertical, sauf en mode SCANSAR pour lequel l'orientation de son angle d'incidence ne sera pas limitée. L'alimentation du satellite permettra de faire fonctionner le ROS au soleil jusqu'à concurrence de 28 minutes sur chacune des orbites.
- 3.3 La capacité de l'enregistrement de données ROS à bord sera restreinte. Les données enregistrées seront concentrées dans le système télémétrique sur une fréquence X à débit binaire élevé