# CTA 報告150: CTA大口径望遠鏡初号機の 焦点面カメラ試運転試験

**野崎誠也**, 稲田知大<sup>A</sup>, 猪目祐介<sup>A</sup>, 岩村由樹<sup>A</sup>, 大岡秀行<sup>A</sup>, 岡崎奈緒<sup>A</sup>, 岡知彦, 奥村曉<sup>B</sup>, 折戸玲子<sup>C</sup>, 梶原侑貴, 片桐秀明<sup>D</sup>, 櫛田淳子<sup>E</sup>, 木村颯一朗<sup>E</sup>, 窪秀利, 郡司修一<sup>F</sup>, 小山志勇<sup>G</sup>, 齋藤隆之<sup>A</sup>, 櫻井駿介<sup>A</sup>, 澤田真理<sup>A</sup>, 鈴木萌<sup>D</sup>, 砂田裕志<sup>H</sup>, 高橋光成<sup>A</sup>, 高原大<sup>I</sup>, 田中真伸<sup>I</sup>, 田村謙治<sup>I</sup>, 町支勇貴<sup>I</sup>, 辻本晋平<sup>K</sup>, 手嶋政廣<sup>A,L</sup>, 寺田幸功<sup>H</sup>, 門叶冬樹<sup>F</sup>, 中森健之<sup>F</sup>, 永吉勤<sup>H</sup>, 西嶋恭司<sup>E</sup>, 西山楽<sup>H</sup>, 野田浩司<sup>A</sup>, 林田将明<sup>I</sup>, 馬場彩<sup>M</sup>, 平子丈, 深見哲志<sup>A</sup>, 古田智也<sup>E</sup>, 増田周, 山本常夏<sup>I</sup>, 吉田龍生<sup>D</sup>, Daniela Hadasch<sup>A</sup>, Daniel Mazin<sup>A</sup>, 他CTA-Japan consortium, 池野正弘<sup>J,N</sup>, 内田智久<sup>J,N</sup>

**京大理**, 東大宇宙線研<sup>A</sup>, 名大ISEE<sup>B</sup>, 徳島大理工<sup>C</sup>, 茨城大理<sup>D</sup>, 東海大理<sup>E</sup>, 山形大理<sup>F</sup>, ISAS/JAXA<sup>G</sup>, 埼玉大理工<sup>H</sup>, 甲南大理工<sup>I</sup>, KEK 素核研<sup>J</sup>,

東海大総合理工<sup>K</sup>, マックスプランク物理<sup>L</sup>, 東大理<sup>M</sup>, Open-It<sup>N</sup>

### CTA 大口径望遠鏡初号機 焦点面カメラ



光検出器モジュール

低エネルギー閾値を達成するために開発

ライトガイド 300-500nmで 反射率>90%

PMTユニット

平均QE>40%

信号波形サンプリング回路 アナログメモリチップDRS4内の キャパシタ4096個に 1GHz波形サンプリング (メモリ深さ4us)

裏面:トリガー生成回路基板 後方:バックプレーンボード (電源・トリガー・クロック分配)

## 大口径望遠鏡初号機へのカメラインストール



をカメラ筐体にインストール (前回物理学会 砂田講演)



2018年9月にカメラを望遠鏡にインストール



焦点面カメラを望遠鏡に取り付けた状態で 試運転試験をおこなっている

### ファーストライト(2018年12月14日)

#### PMTに高圧を印可した状態で天頂角 30°に望遠鏡を傾けて観測し 大気シャワーを初めて検出



多数のシャワーイメージを取得することができ カメラとして機能していることを証明できた

ペデスタル電圧 と パルスタイミング

しかし、ファーストライト時点では、カメラ較正が不十分だった



 ペデスタル電圧補正解析
パルスタイミング較正試験 の現状について報告する

# ① ペデスタル電圧補正



① ペデスタル電圧補正 [残留電荷特性]



① ペデスタル電圧補正 [スパイク特性]



# ② パルスのタイミング較正

レーザーを入射した

-5

5

10

※平均が0ns

0

時間 [ns]

-10

較正用レーザー



- 波長\_355nm
- パルス幅 2ns
- レーザー安定性 1% (6時間)
- フラットフィールド 一様性 <2%

#### パルスのタイミングずれの要因

(i) PMT内の電子走行時間のHV依存性
(ii) アナログメモリDRS4の波形サンプリング時間間隔のずれ
(iii) トリガー分配タイミングのずれ

パルスのタイミングずれの要因



→(iii) トリガー分配タイミングのずれによる影響が一番大きい

### 焦点面カメラ トリガーシステム

あるモジュール



モジュールで生成されたトリガーをカメラ中央モジュールに送信
カメラ中央モジュールから各モジュールにトリガーを分配し、データを取得

トリガーを同じタイミングで各モジュールに分配できるように ハードウェア上でディレイをかけることができる(要求値はタイミング1ns以内)

#### トリガー分配タイミングのキャリブレーション【方法】



トリガー分配タイミングのキャリブレーション【結果】



多くのモジュールでタイミングを5nsの範囲でそろえることができた

(i)PMT内の電子走行時間のHV依存性 (ii)アナログメモリDRS4の波形サンプリング時間間隔のずれ も現在補正中

### まとめと今後

- 2018年9月に焦点面カメラが大口径望遠鏡に取り付けられた
- 2018年12月にはファーストライトに成功し、カメラとして機能していることを確認できた
- その後、現在もペデスタル補正やタイミング補正のための解析ソフト開発・ 較正試験を行っている
- [ペデスタル補正] アナログメモリDRS4の様々な特性をふまえて、ペデスタルを補正する 解析ソフトが用意できた
- [タイミング較正] トリガー分配タイミングのディレイ較正を行うことで、パルスタイミングを 5nsの範囲にそろえることができた

#### 今後

- [ペデスタル補正] オンラインでペデスタル補正を行えるよう、DAQソフトに組み込む
- [タイミング較正] 波形サンプリング時間間隔の較正など、解析でも較正を行う