2016年10月11日(火) 第16回CPS月惑星探査研究会 太陽系探査を目指した,観測装置に関するワークショップ

核ガンマ線イメージングで探る 月・惑星の資源量マップ

ユニッ

水村 好貴

(京都大学宇宙総合学研究ユニット)

谷森 達,高田 淳史 (京都大学大学院 理学研究科)



土井隆雄特定教授が、強力に「有人宇宙学」の体系化を牽引中!!

月資源探査は、将来の有人宇宙活動の発展にとって、 必要不可欠との位置付け

開発中の天文用ガンマ線カメラ→月資源の探査に使えないか?

月からの核ガンマ線						
熱および熱外 ~1 cm ⁻² s ⁻¹ 中性子 銀河宇宙線 イ 高速中性子 #弾性 n 非弾性 +性子 水 #弾性 水 #弾性 中性子の # 小 核破砕 友応 40K, 232 Th, 25 Karouji+, 日本惑星科学会誌 17 (2008) 161-16	原子核固有のエネルギーのガンマ級 → 天体表層の元素組成分布 科学面 ● 地殻形成の過程・環境 ● 地殻形成後の熱的活動 ● 月全体の化学組成への制約 ● 宇宙線曝露の巨大サンプル 宇宙戦略面 ● 月資源の探査・利用 → 将来の有人宇宙活動拠点					
かぐや X線	ガンマ線					
測定対象 Mg, Al, Si, (Ca, Ti, F	⁻ e) (H), O, Mg, Al, Si, K, Ca, Ti, Fe, Th, U					
空間分解能 ~20 km @100 km	~130 km @100 km					
探査深さ < 10 ⁻⁴ ~10 ⁻² g/cm ² (数	μm) < 4~40 g/cm² (数十 cm)					
日陰(夜·極域) 探査×	探査〇					

Hasebe+, J. Phys. Soc. Jpn. 78 (2009) 18

かぐや搭載ガンマ線分光器K-GRS⁴









本日、ご紹介する観測装置

Electron-Tracking Compton Camera (電子飛跡検出型コンプトンカメラ)

数MeVのガンマ線に対して

- 数kmの空間分解能(@100 km)
- ~3桁の雑音除去能力
- 2 sr以上の超広視野
- 1~3%のエネルギー分解能
- K-GRSと同程度の有効面積

広視野低雑音MeVガンマ線撮像分光装置

電子飛跡を測定しないコンプトンカメラ
COMPTEL検出器 MeVガンマ線帯で、 過去是京威度の会王宇宙組測を実施
ガンマ線 ϕ event circle $\cos \phi = 1 - m_e c^2 \left(\frac{1}{E_2} - \frac{1}{E_1 + E_2} \right)$
E ₁ と E ₂ から散乱角 のみを測定
E_1 E_1 して、一位、田晋の重わ会わせ
カンマ線 FJ環の重ね合わせ E2 F2
世界の方向性
● 多層·高密度化で検出効率向上 <u> </u> <u> </u>
● ∮の精度(event circleの幅)を向上 ^{□ □ つ}
光子毎には1個の角度情報:擬似イメージング

電子飛跡を測定するコンプトンカメラ¹⁰ Electron-Tracking Compton Camera (ETCC) 逆転の発想: (一見)スカスカでも、しっかり2角度を測定



光子毎には2個の角度情報:真のイメージング



ETCCがも	たらす雑	音除去性能 ¹²
事象毎に3つの物語	理量を新たに得	SPD event
1. SPD, コンプトン散舌	し平面の向き	circle
→ 1光子毎の到来た	5向完全決定	
2. dE/dx, 荷電粒子(のエネルギー損失	率
→ 粒子識別による報	准音除去	α
(ガス中で電子が	止まる事を保証)	散乱ガンマ線
3. alpha,反跳電子と	散乱ガンマ線の成	
→ コンフトン運動字		
(コンフトン 訳出し	ない争豕を排际)	遼 350 것
雑音の種類	除去手法	
ガンマ線(装置由来)	SPD (方向決定)	
ガンマ線(視野外から入射)	SPD (方向決定)	150
ガンマ線(コンプトン脱出)	alpha	100 L-contains 10
ガンマ線(電子の脱出)	dE/dx, alpha	50 Fully electro
非ガンマ線,偶然同時計数	dE/dx, alpha	0 20 40 60 80 100 120 140 160 180 200 Energy Deposit [keV]



ETCCの角度分解能









開発済みのETCC実験機による 性能実証例







小型装置での、福島環境測定

(C) Low dose area, decontaminated parking lot, 0 ~ 2µSv/h

00 400 600 800 1000 1200 Horiz

論文受理まで 公開お待ち下さい



論文準備中

まとめ

- ■月・惑星の資源をガンマ線でリモート探査
 - > Kaguya-GRS:
 - ◆非撮像のため、130 km分解能の資源マップ
 - ◆1桁の雑音除去をしたが、装置由来雑音に苦しむ
 - ▶有人活動のために、数km単位のマップが必要
- ■ETCC: 広視野低雑音MeVガンマ線撮像分光器
 - >数kmの空間分解能(@100 km)
 - ▶~3桁の雑音除去能力
 - ▶2 sr以上の超広視野
 - ▶1~3%のエネルギー分解能
 - ≻K-GRSと同程度の有効面積
- ■京大宇宙ユニットは、月惑星探査に 高い関心を持ち始めています

- 数km単位の全球マップ
 クレーター内外の差異
- ●月面基地候補地の選定 などの議論に発展





シンチレーションカメラ



ガスと半導体、有効面積は?

表 E1:ガス TPC と半導体散乱ターゲットの比較

	ガス TPC		半導体	
	Ar 1 atm	CF ₄ 3 atm	Si	
電子の数	18	42	14	
密度	1.78 mg/cm^3	10.9 mg/cm^3	2.33 g/cm^3	
厚み	300 mm		0.5 mm×32 層	
散乱確率	0.507 %	3.26 %	32.5%	
(300 keV)			(1層:1.22%)	
散乱確率	0.206.04	2 4 9 0/	25.8 %	
(600 keV)	0.380 %	2.48 %	(1 層:0.930%)	
幾何面積	$30 \times 30 \text{ cm}^2$		$5 \times 5 \text{ cm}^2$	
散乱有効面積	1.5.6 2	20.2 sm^2	8.12 cm^2	
(300 keV)	4.50 cm	29.3 cm	8.13 cm	
散乱有効面積 (600 koV)	3.47 cm^2	22.3 cm^2	6.46 cm^2	
(600 keV)	5.47 CIII	22.5 CIII	0.40 CIII	





光子毎には 0個の角度情報: 擬似イメージング

次世代のMeVガンマ線望遠鏡 Electron-Tracking Compton Camera (ETCC) 逆転の発想: (一見)スカスカでも、しっかり2角度を測定



光子毎には2個の角度情報:真のイメージング

真のイメージングと雑音除去





参考スペクトル: LaBr₃シンチ



参考資料

資料4

国際宇宙探査における 月・惑星探査の動向について

平成26年5月9日(金)

(独)宇宙航空研究開発機構



1. 国際宇宙探査ロードマップにおける位置づけ(2/2)

- 国際宇宙探査ロードマップにおける一連の月・小惑星・火星の無人探査ミッションは、将来の有人探査の準備として、有人探査を安全で効果的に行うための技術的・科学的知見を獲得し、後に続く有人探査の投資に対する最大限の成果を確保するために不可欠なものと位置づけられている。
- 有人探査に先行する無人探査ミッションにより、科学の進展に加えて以下が可能となる。
 - 有人探査に必要な技術の実証:軌道間推進、エネルギー、有人支援ロボティクス、その場 資源利用技術(ISRU: In-Situ Resource Utilization)、その他の重要システムの技術実証
 - 有人探査のための情報収集:将来の着陸地点の選定や有人探査に伴うリスクの把握・低減のために必要な環境データ(資源分布、放射線、ダスト、大気成分等)の取得

■ 有人探査に貢献する最近の主な成果

- ルナ・リコネサンス・オービタ(LRO)/米国、かぐや/日本
 リモートセンシングデータにより、月面の詳細な地形データや利用可能な資源分布など、
 有人探査に向けた月環境データを取得。
- ② はやぶさ/日本

小惑星イトカワの特性を解明すると共に、小惑星サンプルを用いた網羅的な小惑星の分析を可能にし、有人探査での環境条件の設定に寄与した。

③ キュリオシティ(MSL)/米国 火星有人探査で必要な突入・降下計画立案に向けた火星の大気特性データ、および有 人滞在に向けた火星の表面の宇宙放射線の最初の測定データを獲得。

各国が無人探査ミッションで解決を目指す課題

 将来の有人探査の準備として、将来の着陸地点の選定や、新システムの設計、有人探査に伴う リスクの低減等に用いる知見・技術の獲得の為に、各目的地毎に無人探査を計画している。

	主な関心	目的	課題	対応するミッション	日本の 優位性
月 (極域)	その場資源 利用 (ISRU*)	 現地の資源を有人 ミッションのために その場で利用 	 水、氷の確認と存在量 月の砂(レゴリス)からのに 含まれる酸素等の抽出 氷の存在が予測される極 域の永久影クレータの傍で かつ日照条件の良い地点 へのピンポイント着陸 	A-4.RPM(米) A-3.Luna-27(露・欧) <u>A-5.月着陸ミッション(日)</u> (検討中)	0
月 (中低緯度)	環境調査 技術実証	 有人活動のため の月表面の環境 調査 着陸技術の実証 	 月地表面の物理特性、放射線、ダスト環境等の調査 着陸技術の実証(極域と比較して容易) 	A-1.LADEE(米) A-2.嫦娥3号(中) A-3.Luna-25(露•欧) A-3.Luna-26(露•欧)	Δ
小惑星	有人探査目 標の特定	 有人探査の対象と なる小惑星の特定 	 小惑星の物理特性、組成 等の調査(サンプルリターン による) 	<u>B-1.はやぶさ2(日)</u> B-2.OSIRIS-REx(米) B-3.ARM(米)	0
火星	大気モデル	 火星着陸のため の大気モデル構築 	 火星大気の密度、圧力、温度、風向等の調査 	C-1.MSL(米) C-2.マンガルヤーン(印) C-3.ExoMars(欧・露)	Δ

ISRU: In-Situ Resource Utilization