

MCサーボキックオフテレコン

2014/10/21 14:30 -

Agenda

14:30 イントロ (麻生)

14:35 MC Servo Topology確認 (道村)

14:55 タスクリスト&担当者 確認 (麻生)

15:15 その他議論

前提(境界)条件

- サスペンションはある。コイルドライバーもある。コイルドライバーに電圧を入力すれば、ミラーは動く。
- ピコモーターは真空槽の外に配線だけ出ている。ドライバーなどはこちらで用意。
- MCはアラインされて、光はMC REFL定盤上でPDに入っている。(別タスクで検討)
- RTSのハードは用意されている。ADCに信号を入れれば、RTSに取り込まれ、DACから信号を吐き出すことはできる。

Task List

1. サーボポロジ－確認, 承認 (麻生, 道村)
* 今日やる。その後、以下のタスクを平行で進める。
2. サーボ設計関連 (道村, 麻生 + 学生数人)
* 各コンポーネントの仕様(入力レンジ, 効率, 周波数応答等)の確認
* モデル構築 (麻生モデルを下地にする? GUIのあるLIGOのツールを使う?)

3. 必要ハードの洗い出し

Key components: PD, Demodulator, MCボード, AOM, RTS, Coil Driver, Suspension
Picomotor driver

* 各コンポーネントの設置位置確認(主にケーブル準備のため) (麻生)

* Demodulator (麻生)

- I-Q Demodulator流用で良いか?
- 復調位相はケーブルで合わせる?

* MCボード(道村, 中野)

- LIGOの回路図を見て, 機能ブロック図を描く
- KAGRAで必要な修正点はあるか?
- AOMとの接続は単なるBNCケーブル?

* MCボードとRTSの接続部分 (道村, 中野)

- ケーブル確認(種類, 本数, 長さ)

* RTSとサスペンションの接続部分 (大石, 齊藤, 宮川)

- 必要なケーブルの確認(種類, 本数, 長さ)
- ピコモータードライバー(ソフト, ハード, ケーブル)

4. 必要なハードの購入・製作

* 上記で洗い出された必要物品の購入と製作

5. インストール・調整

* 購入, 製作された物品のインストールと調整

スケジュール

目標: IMCのロック = 1月末, 角度制御 = 2月末

タスク割り振り: 10/21

必要ハード洗い出し: by 11/4 (IOO会議)

ハード購入製作: 11月 - 12月

インストール: 来年1月