

KAGRAにおける環境雑音 注入試験と評価

19aT11-4

東京大学宇宙線研究所

田中大生, KAGRA collaboration

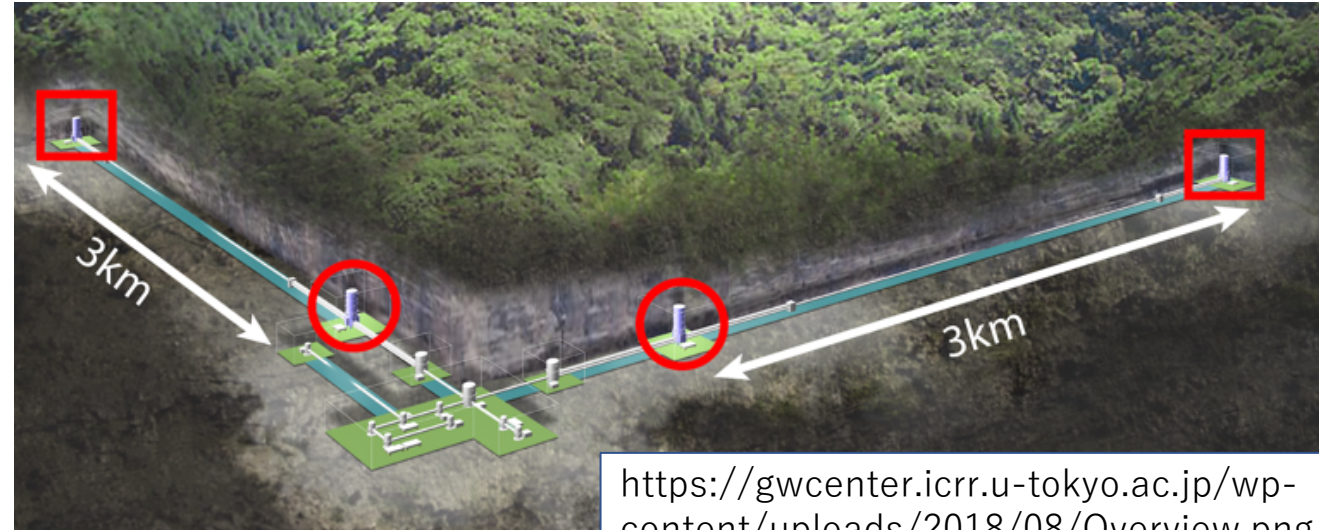
目次

- KAGRA
- Physical Environmental Monitor (PEM)
- 環境雑音注入試験
 - 実験
 - 結果
- まとめと今後

KAGRA

- レーザー干渉計型重力波検出器^[*]

- 基線長 : 3km
- 地下 : 200 m
- 極低温 : 20 K



- 現在の状況

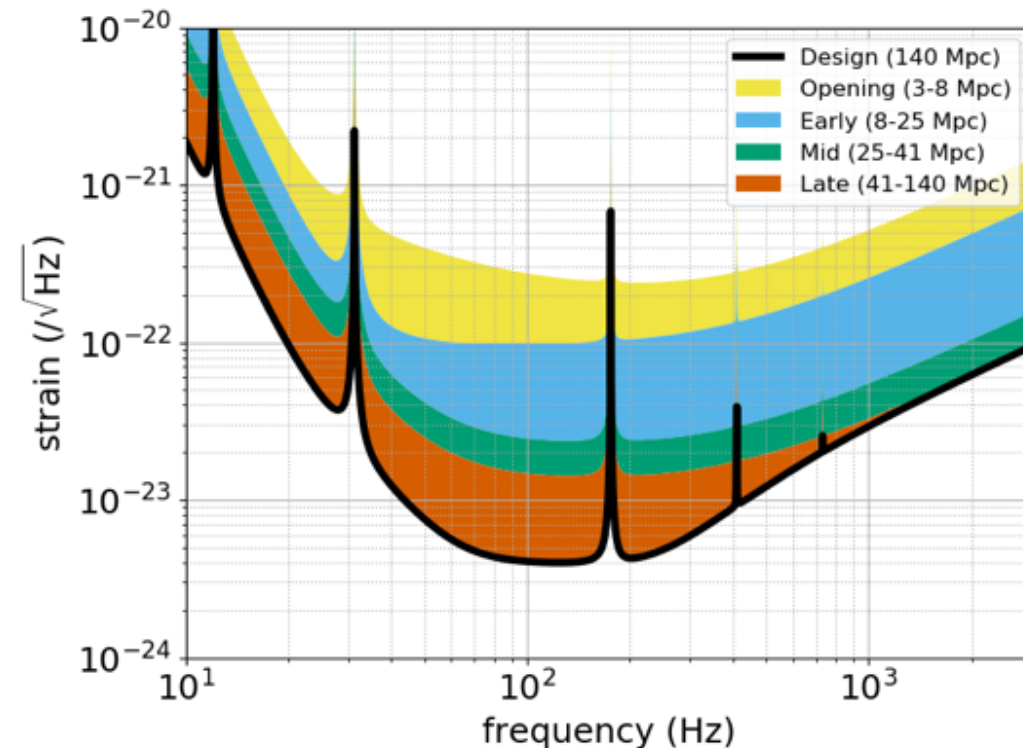
- Fabri Perot Michelson干渉計制御の達成、Dual Recycled Fabri Perot Michelson干渉計制御の達成に向けて調整中（榎本 18aT11-2）
- Michelson干渉計やFabri Perot Michelson干渉計としての干渉信号を用いて、干渉計にとっての雑音を減らしたり、制御の最適化などをして感度向上を図っている

[*] Prog. Theor. Exp. Phys. 2018, 013F01

KAGRA

- 感度向上

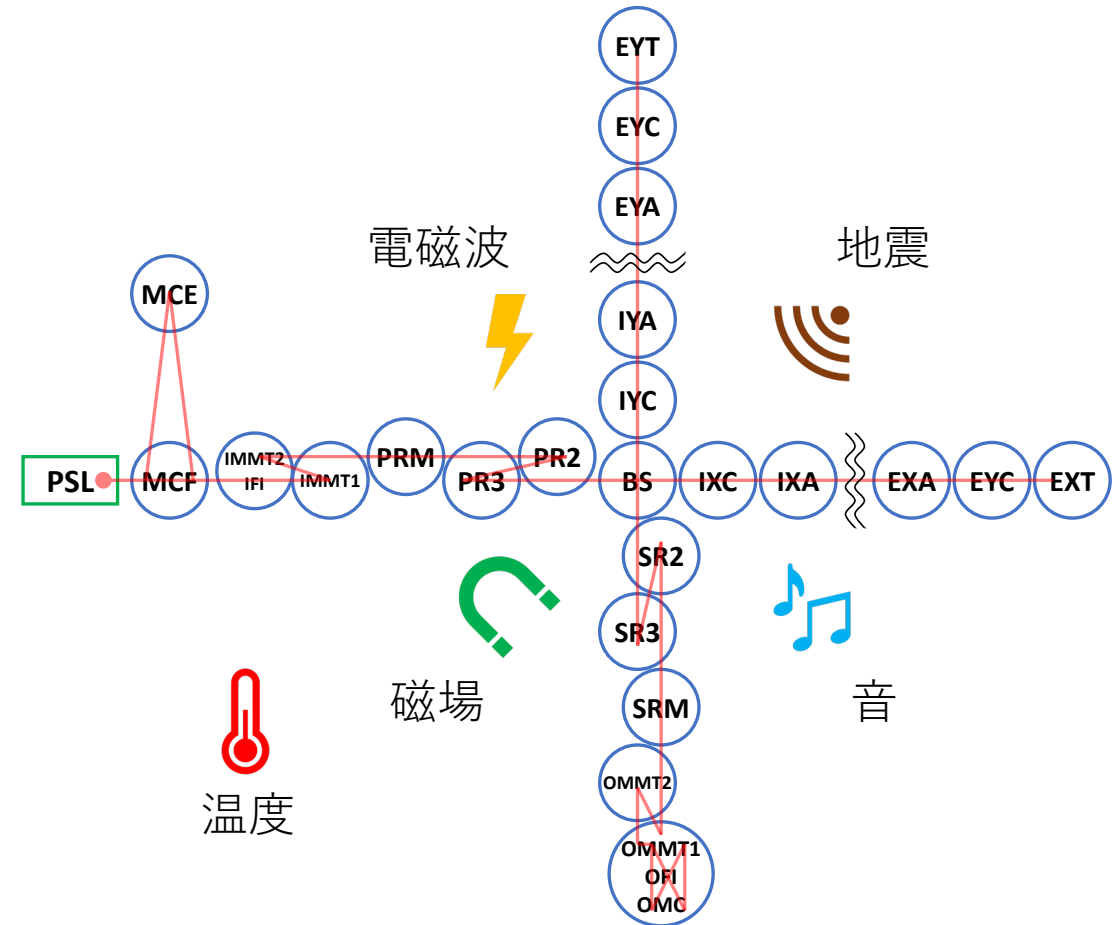
- KAGRAのデザイン上減らすことの出来ない原理雑音以外の、散乱光雑音や回路の雑音、環境雑音などを減らす必要がある
- それぞれの雑音について、対処するグループが存在するが、今回は環境雑音について発表する



Living Rev Relativ (2018) 21:3, Fig.1

Physical Environmental Monitor (PEM)

- 雑音の特徴付け
 - 環境雑音とKAGRA内の諸装置とのカップリングの調査
- 環境雑音注入試験
 - スピーカー、シェイカーやコイルを用いて雑音を注入し環境雑音を評価
- 環境モニターデータのdata quality flagへの提案
 - 環境モニターデータを探索パイプラインへの適用により信号誤認率の削減



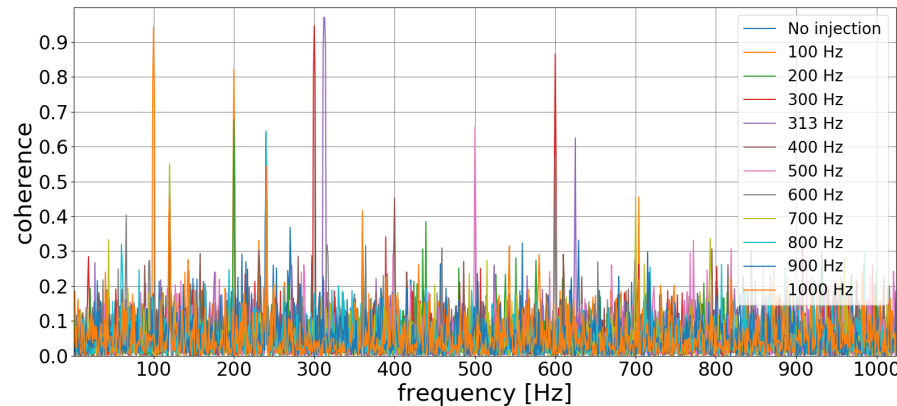
KAGRAの様々な機器について周辺環境
(地震、音、磁場、電磁波、温度、湿度など)
が影響を与える

Physical Environmental Monitor (PEM)

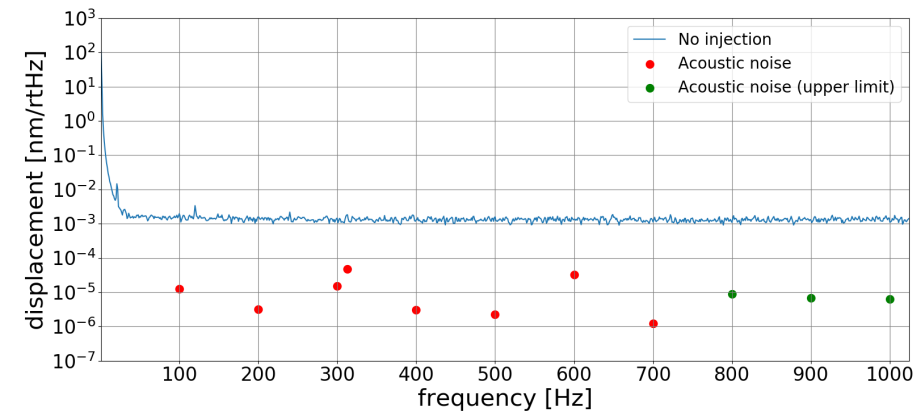
- 環境とのカップリング

- 環境信号は干渉計の諸装置に実際にカップリングし、環境雑音として検出される
- 音は様々な機器を揺らし環境雑音として検出される

音信号と干渉信号とのcoherence



干渉信号と音による環境雑音



諸装置の雑音レベルの要求値を上回る可能性がある
環境雑音は出来るだけ除去しなければならない

環境雑音注入試験

- 環境雑音の評価方法の一つとして環境雑音注入試験がある
- 環境信号を注入することによって干渉計の環境雑音を意図的に増加させ環境雑音の影響を評価する

環境雑音注入試験

- 検出器の信号 $a(f)$ を、検出器の測りたい物理量を $x(f)$ 、今回評価する環境雑音を $n_{\text{env}}(f)$ として

$$a = x + n_{\text{env}}$$

と表す

- 対して、PEMの信号 $b(f)$ は、環境信号を $x_{\text{env}}(f)$ として

$$b = x_{\text{env}}$$

と表す

環境雑音注入試験

- ここで、環境雑音をカップリング関数 $C(f)$ というものを使って、環境信号を $n_{\text{env}} = Cx_{\text{env}}$ のように書けるとすると検出器の信号は

$$\begin{aligned} a &= x + n_{\text{env}} \\ &= x + Cx_{\text{env}} \end{aligned}$$

と書ける

環境雑音注入試験

- 環境雑音注入試験をした場合の検出器信号 $a_{\text{inj}}(f)$ および、PEM信号 $b_{\text{inj}}(f)$ を考えると

$$\begin{aligned}a_{\text{inj}} &= x + C(x_{\text{env}} + x_{\text{inj}}) \\ b_{\text{inj}} &= x_{\text{env}} + x_{\text{inj}}\end{aligned}$$

のように書ける

- 以上より、カップリングファンクションは

$$C = \frac{a_{\text{inj}} - a}{b_{\text{inj}} - b}$$

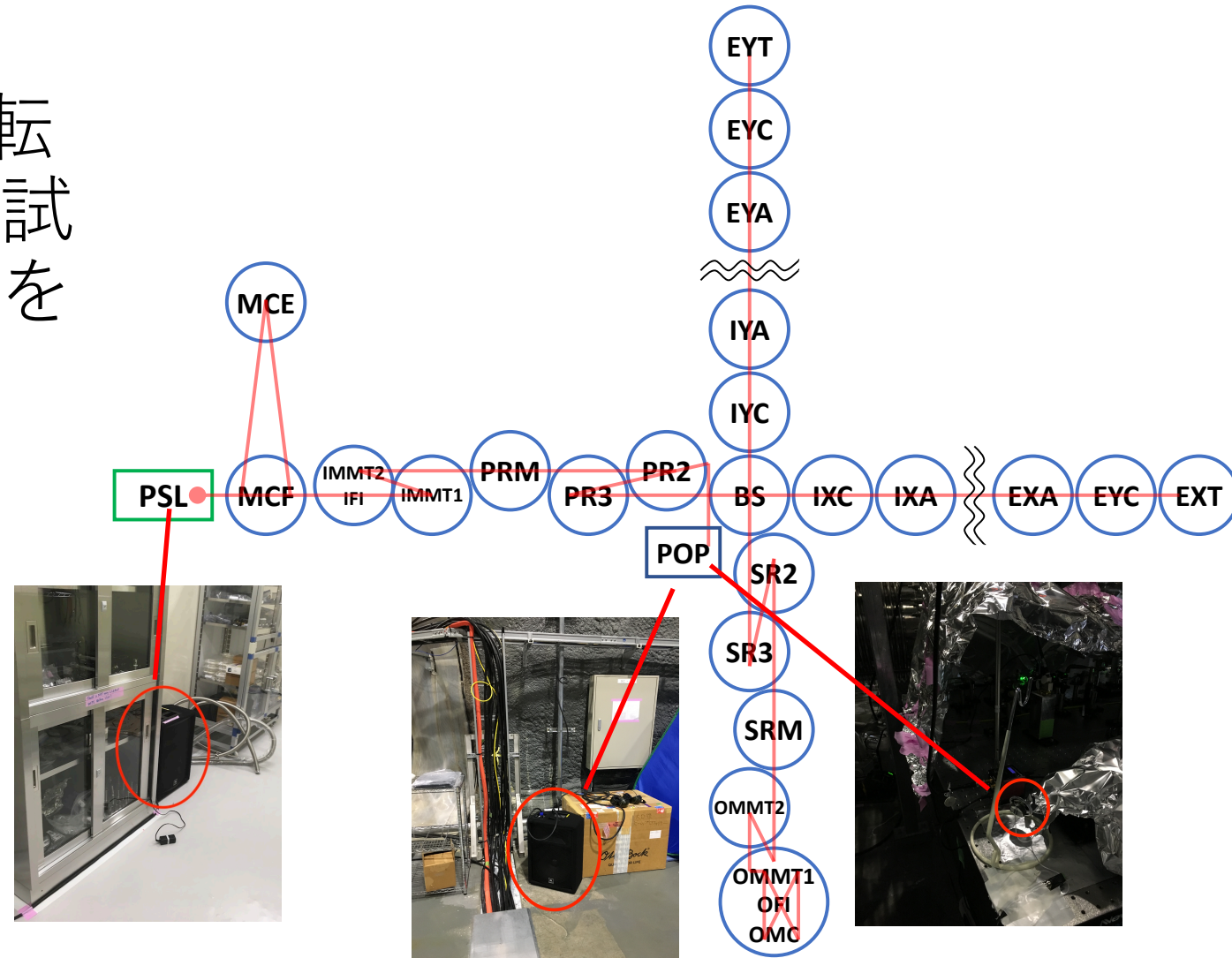
のように書け、環境雑音は

$$n_{\text{env}} = Cx_{\text{env}} = \frac{a_{\text{inj}} - a}{b_{\text{inj}} - b}b$$

のように書ける

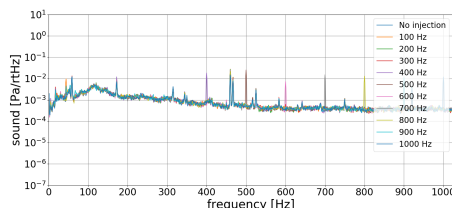
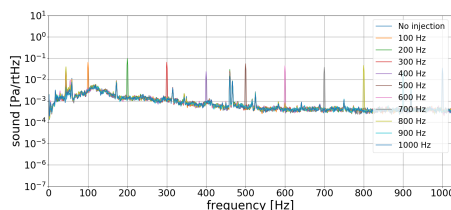
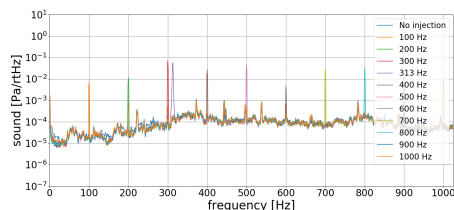
実験

- 2019/7/13にKAGRAがMichelson干渉計として運転していた際に環境雑音注入試験を行い、環境雑音の評価を行った
- スピーカーを用いて3つの場所から行った
 - Pre-Stabilized Laser (PSL)
 - Beam splitter(BS)周り
 - Pick-off of Power Recycling Cavity (POP)

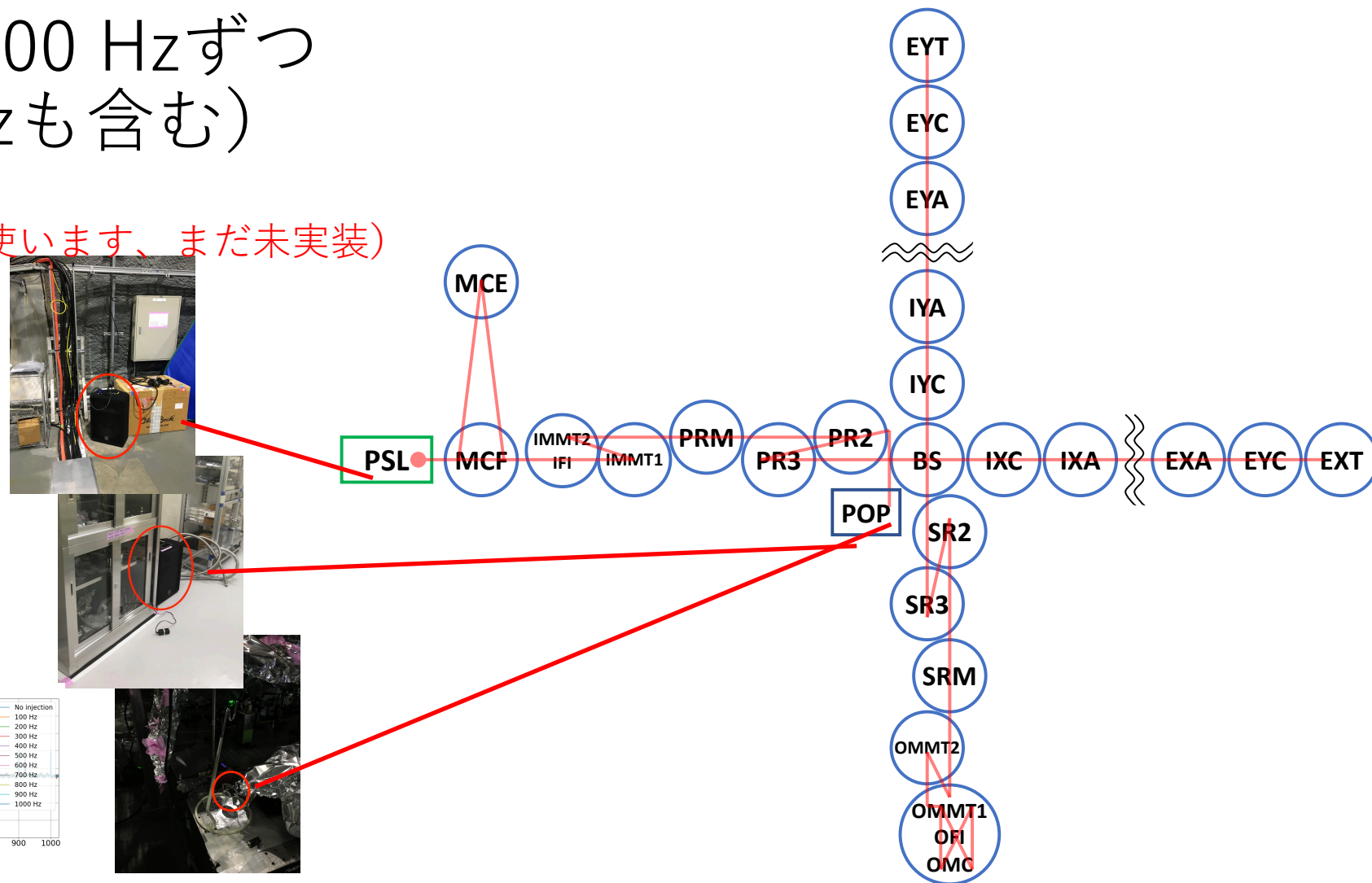


実験

- 100~1000 Hzまで100 Hzずつ
(PSLのみ312.5 Hzも含む)
のsin波を注入
(この下の説明はアニメーション使います、まだ未実装)

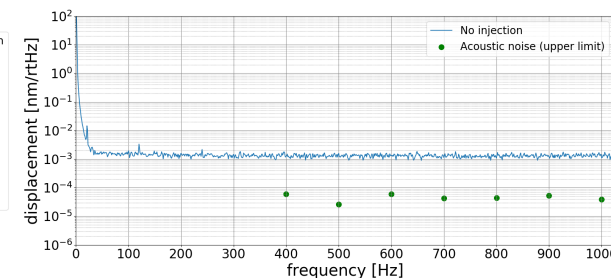
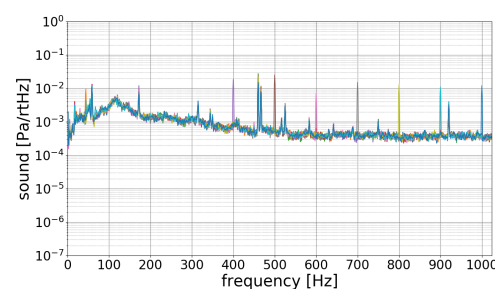
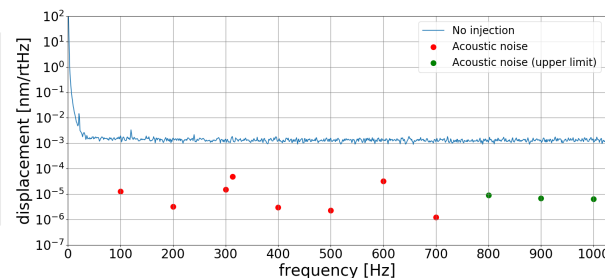
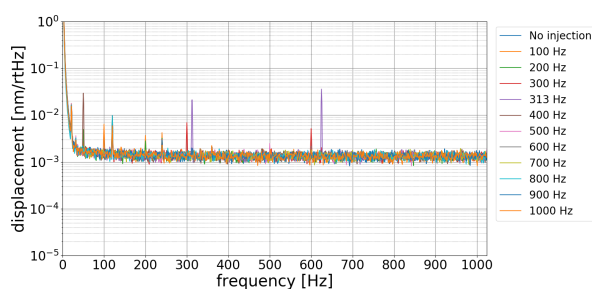


音信号



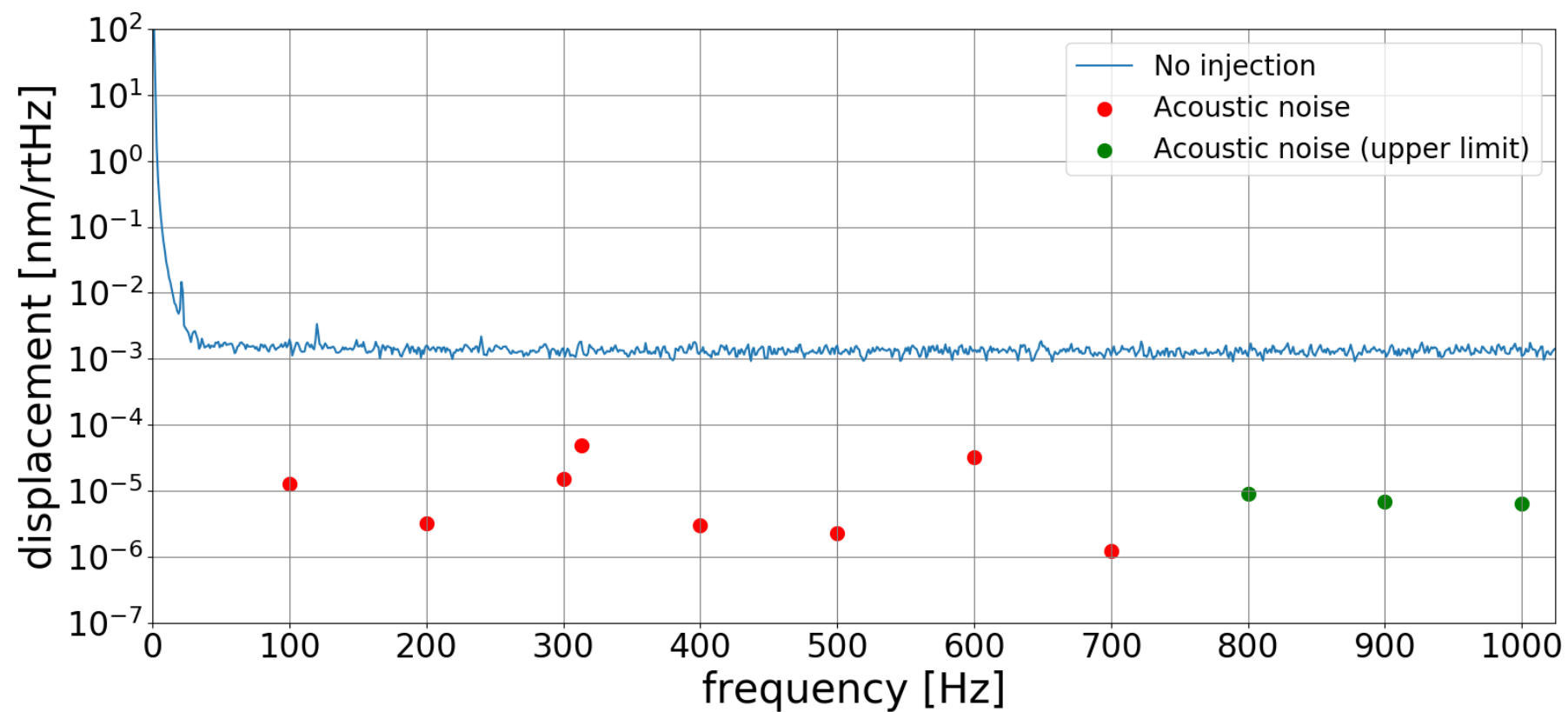
結果

- Michelson干渉計の干渉信号の環境雑音を評価した
- 干渉計信号は青い線
- 環境雑音は (この下の説明はアニメーション使います、まだ未実装)
 - 干渉信号に十分環境雑音が注入できた場合に赤い点
 - 干渉信号に十分環境雑音が注入できなかった場合に緑の点
 - PEM信号で十分環境信号が確認できなかった場合には点を打っていない



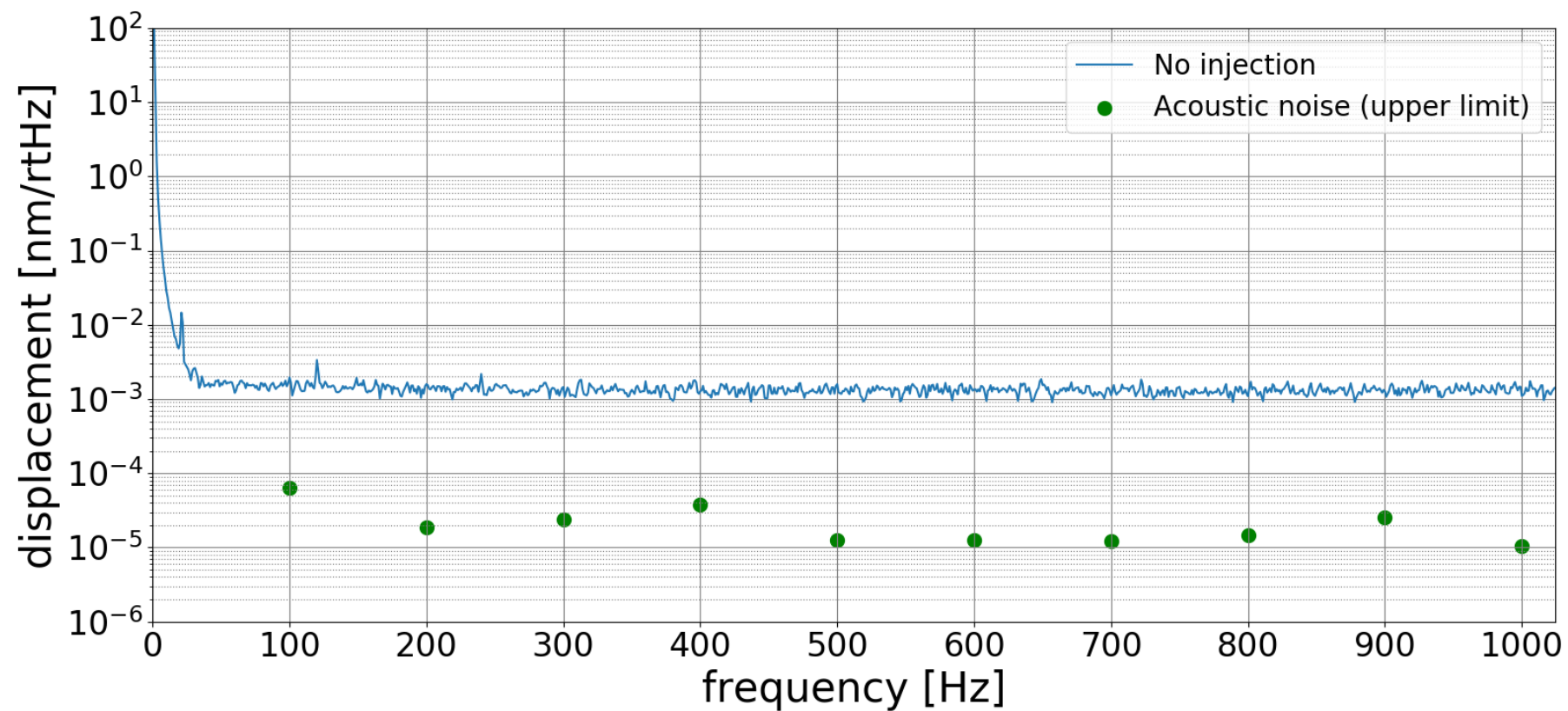
結果

- PSL



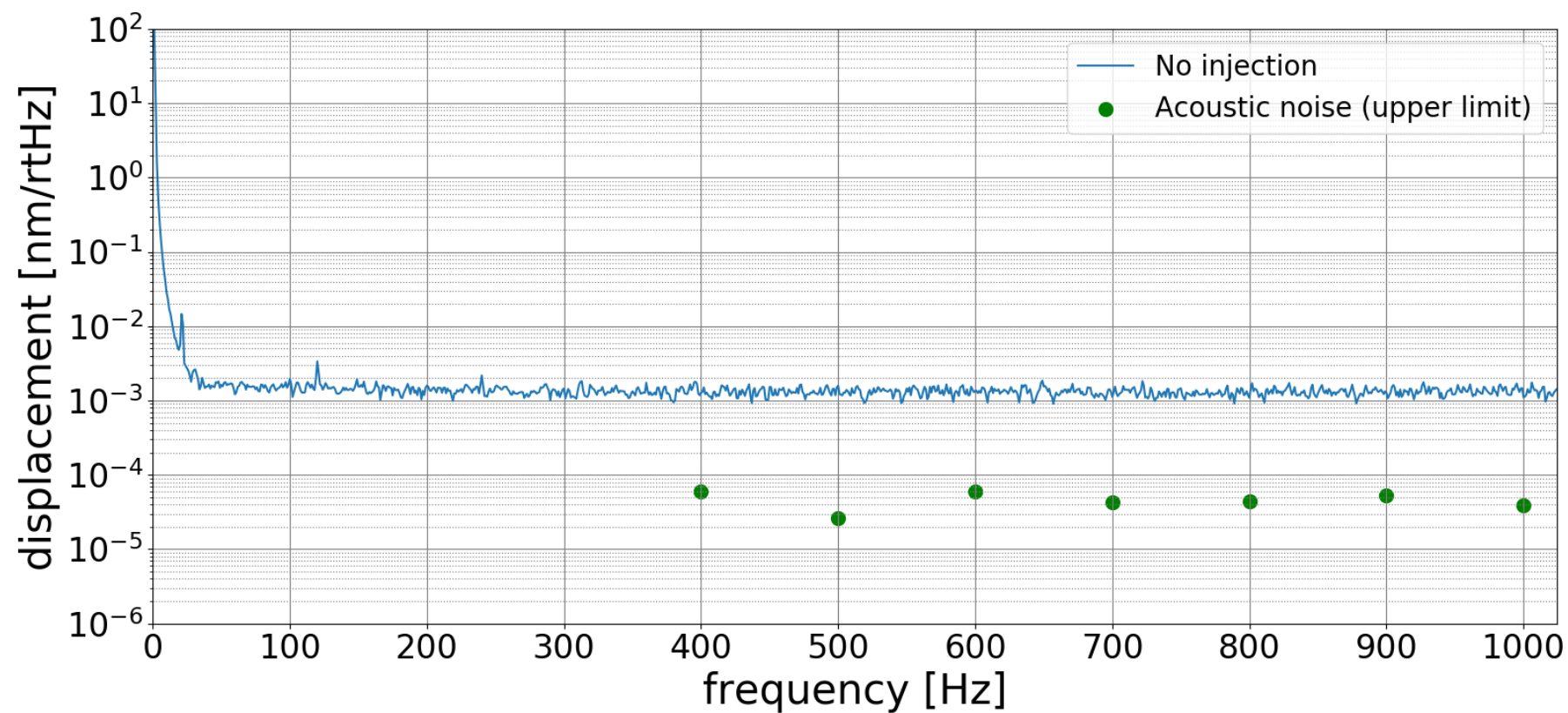
結果

- BS



結果

- POP



まとめと今後

- 現在のKAGRAの干渉計の干渉信号ではまだ音の環境雑音はKAGRAの感度を侵すものとはなっていなかった
 - 今後感度が2桁良くなるとPSLでカップリングする音の環境雑音がKAGRAにおいて大きな雑音となりうる
-
- 音の環境雑音評価だけでなく振動、磁場の環境雑音評価のためにシェイカー、インパルスハンマー、コイルを用いた雑音注入試験を行いたい
 - KAGRAは今後様々な干渉計の状態で干渉していくため、それぞれの状態でも雑音注入試験を行いたい

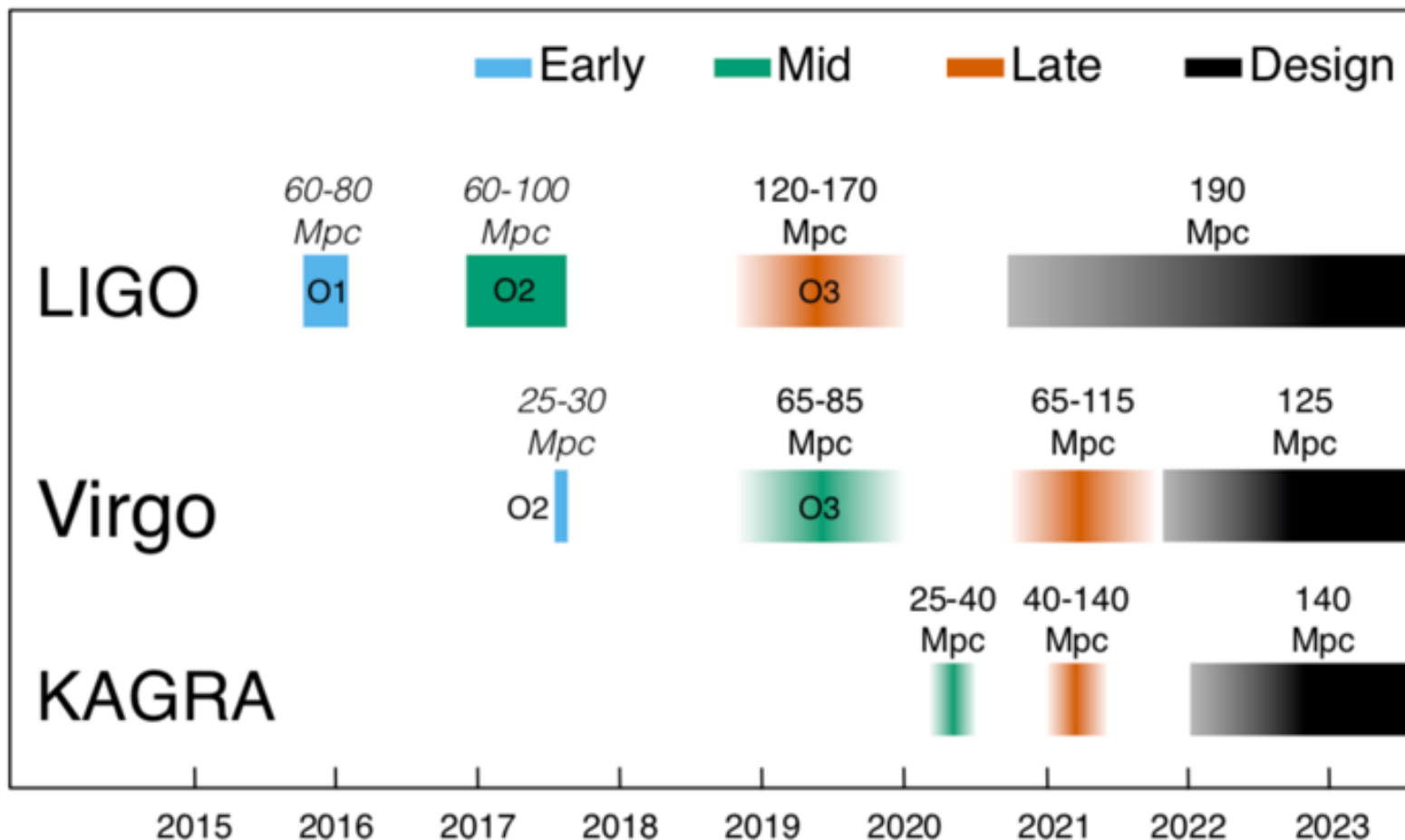
今後の計画

日程	KAGRA	PEM（環境雑音注入試験）
9/1~	Dual Recycled Fabri Perot Michelson 干渉計の制御調整	- 各雑音注入装置（スピーカー、シェイカー、インパルスハンマー、コイル）の準備およびテスト - 環境雑音注入試験の方法の発展および最適化
10/1~	制御の調整およびメンテナンス	- 環境雑音注入試験の方法の発展および最適化 - 環境雑音注入試験による雑音評価
11/1~	ノイズハンティング	環境雑音注入試験による雑音評価
12月頃	LIGO、Virgoとの国際同時観測への参加	

ご静聴ありがとうございました

KAGRA

- 感度向上



雑音評価測定

- コヒーレンスのある周波数のノイズ探索

- コヒーレンスとは

二つの信号 $x(t), y(t)$ のフーリエ変換 $X(\omega), Y(\omega)$ を用いてクロススペクトル $S_{xy}(\omega)$ は

$$S_{xy}(\omega) = \overline{X^*(\omega)Y(\omega)}$$

と定義され、それを使って2乗コヒーレンス $\gamma_{xy}^2(\omega)$ は

$$\gamma_{xy}^2(\omega) = \frac{|S_{xy}(\omega)|^2}{S_{xx}(\omega)S_{yy}(\omega)}$$

と定義される。

コヒーレンスは各周波数について二つの信号間でどれだけ相関を持っているのか判断する指標となる。

雑音の特徴づけに有用。

今回の解析では $x(t)$ は音、 $y(t)$ はIMCの制御信号。

雑音評価実験

- コヒーレンスのある周波数のノイズ探索

100(1 - α)%有意でコヒーレンス が無いという帰無仮説を棄却する場合の 2 乗コヒーレンス の信頼限界 $\gamma_{1-\alpha}^2$ は、

$$\gamma_{1-\alpha}^2 = 1 - \alpha^{\frac{1}{N_e - 1}}$$

となる。ここで、 N_e は等価自由度。

環境雑音注入試験

- 検出器の信号 $a(f)$ を、検出器の測りたい物理量を $x(f)$ 、今回評価する環境雑音を $n_{\text{env}}(f)$ 、その他の検出器の雑音を $n_a(f)$ として

$$a = x + n_{\text{env}} + n_a$$

と表す

- 対して、PEMの信号 $b(f)$ は、環境信号を $x_{\text{env}}(f)$ 、PEMの雑音を $n_b(f)$ として

$$b = x_{\text{env}} + n_b$$

と表す

環境雑音注入試験

- ここで、環境雑音をカップリング関クション $C(f)$ というものを使って、環境信号を $n_{\text{env}} = Cx_{\text{env}}$ のように書けるとすると検出器の信号は

$$\begin{aligned} a &= x + n_{\text{env}} + n_a \\ &= x + Cx_{\text{env}} + n_a \end{aligned}$$

と書ける

環境雑音注入試験

- 環境雑音注入試験をした場合の検出器信号 $a_{\text{inj}}(f)$ および、PEM信号 $b_{\text{inj}}(f)$ を考えると

$$a_{\text{inj}} = x + C(x_{\text{env}} + x_{\text{inj}}) + n_a$$

$$b_{\text{inj}} = x_{\text{env}} + x_{\text{inj}} + n_b$$

のように書ける

- 以上より、カップリングファンクションは

$$C = \frac{a_{\text{inj}} - a}{b_{\text{inj}} - b}$$

のように書け、環境雑音は

$$n_{\text{env}} = Cb = C(x_{\text{env}} + n_b)$$

のように書ける