

検出器の位置を決める

Sample-detector distance (SDD) : 766 mm

Pixel size : (4,4)

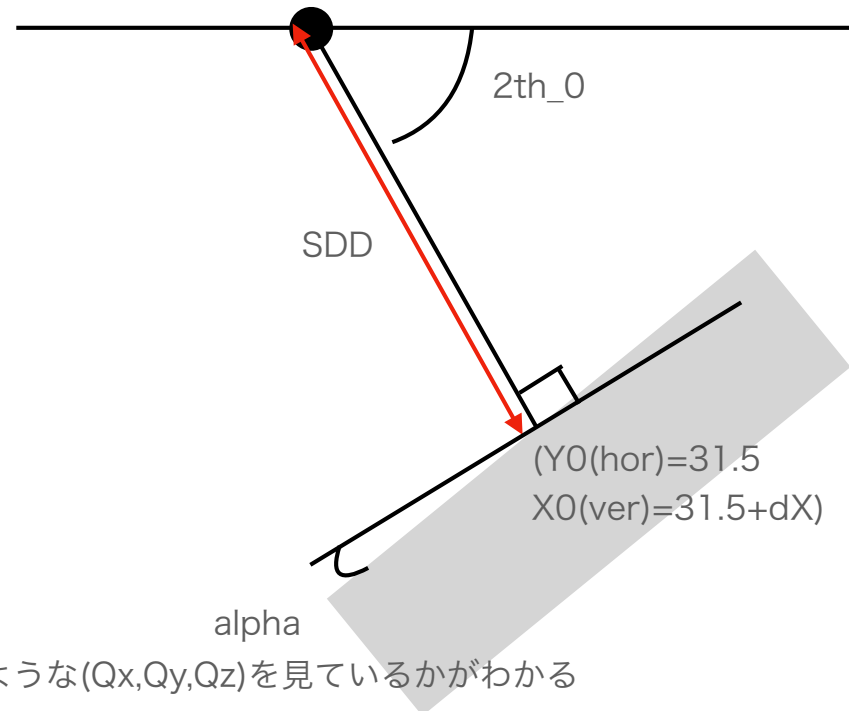
Pixel number (64,64)

wavelength

2th_0

dX

alpha



強度マップのデータを(Qx,Qy,Qz)にマップする

Int(X, Y, ω) \rightarrow Int(Qx, Qy, Qz)

検出器の位置が決まったら、 $\omega=0$ で各ピクセルがどのような(Qx,Qy,Qz)を見ているかがわかる

$\omega=0$ の各ピクセルの(Qx,Qy,Qz)をRot_zで ω だけ回転させれば、ある ω における検出器の各ピクセルの(Qx,Qy,Qz)がわかる。

\rightarrow Int(Qx, Qy, Qz)

UB matrixを使って、(H,K,L)に変換し、目的の範囲を切り出す。

$$\begin{pmatrix} Qx \\ Qy \\ Qz \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a*x & b*x & c*x \\ a*y & b*y & c*y \\ a*z & b*z & c*z \end{pmatrix} \begin{pmatrix} H \\ K \\ L \end{pmatrix}$$