Утверждения по поводу величин, используемых при калибровке ведущего поля:

1. Ошибка  $\sigma \left| \hat{\Omega}_y \right|$  оценки частоты прецессии спина в горизонтальной плоскости  $\Omega_y$  примерно равна ошибке  $\sigma \left| \hat{\Omega}_x \right|$  оценки частоты прецессии спина в вертикальной плоскости  $\Omega_x$ :

$$\sigma \left[ \hat{\Omega}_y \right] \approx \sigma \left[ \hat{\Omega}_x \right].$$

Это обусловлено тем, что:

- ullet данные, на основе которых вычисляются статистики  $\hat{\Omega}_x, \, \hat{\Omega}_y$  обладают одинаковыми свойствами (количество точек, временная ширина сэмпла, та же временная структура систематических эффектов и т.д.);
- используется одинаковый метод вычисления (т.е. в обоих случаях фитируем одной и той же
- 2. Величина ошибки  $\sigma\left[\hat{\Omega}_x\right]\sim 10^{-5}\ \mathrm{rad/sec}$  за один филл.
- 3. Влияние ЭДМ можно заметить только на уровне ошибки  $\sigma\left[\hat{\Omega}_x\right]\sim 10^{-7}~{\rm rad/sec},$  для чего надо собирать статистику год.
- 4. Смена полярности ведущего поля производится на основе статистики одного филла.

В связи с этим возникает вопрос: почему нельзя исключить частоту прецессии в горизонтальной плоскости из процедуры калибровки?

Вместо (1) подавления  $\Omega_x$ , (2) отведения энергии пучка от резонанса, (3) изменения величины ведущего поля, чтобы сохранить радиус орбиты, сразу восстанавливать величину перевёрнутого поля по условию

$$\hat{\Omega}_{x}^{CCW} = -\hat{\Omega}_{x}^{CW}.$$

У нас всё равно точность восстановления не превосходит своего частотного эквивалента  $10^{-5}$ , т.е. статистическая ошибка многократно превосходит систематический сдвиг засчёт ЭДМ. Это значит мы не в состоянии систематически компенсировать ЭДМ-эффект при смене полярности (систематическая ошибка) в принципе. Переход к горизонтальной плоскости не добавляет нам точности, на сколько я могу судить, он просто смещает калибровочную величину с ненулевого значения на нулевое.

## Рассмотрение через ожидание МДМ частоты 1

Если рассматривать подстройку магнитного поля с точки зрения МДМ прецессии, то совокупная частота  $\Omega_{net}$  раскладывается на

$$\begin{split} \Omega_{net}^{CW} &= + \Omega_{MDM}^{CW} + \Omega_{EDM}^{CW}, \\ \Omega_{net}^{CCW} &= - \Omega_{MDM}^{CCW} + \Omega_{EDM}^{CCW}. \end{split}$$

Строго говоря, если значение магнитного поля  $\langle B \rangle^{CW} \neq \langle B \rangle^{CCW}$ , то  $\Omega_{EDM}^{CW} \neq \Omega_{EDM}^{CCW}$ , но пока пренебрежём этим, и будем считать  $\Omega_{EDM}^{CW} = \Omega_{EDM}^{CCW} \equiv \Omega_{EDM} = \mathrm{E} \left[\Omega_{EDM}\right]$ . Таким образом, если мы собираем статистику частоты МДМ прецессии в экспериментах,

$$\begin{split} \tilde{\Omega}_{MDM}^{CW} &= \Omega_{net}^{CW} - \Omega_{EDM} + \Delta \Omega, \\ -\tilde{\Omega}_{MDM}^{CCW} &= \Omega_{net}^{CCW} - \Omega_{EDM} + \Delta \Omega, \\ \Delta \Omega &\sim N(0, 10^{-5}), \end{split}$$

где  $\Delta\Omega$  это точность, с которой мы можем выставить частоту в единичном эксперименте.

Тогда, если мы будем стремиться в каждом эксперименте просто приравнивать ожидания  $\mathrm{E}\left[\Omega_{net}^{CW}\right] =$  $-\mathrm{E}\left[\Omega_{net}^{CCW}\right]=\Omega_{0}$ , то ожидания

$$\mathrm{E}\left[\tilde{\Omega}_{MDM}^{CW}\right] = \Omega_0 - \Omega_{EDM} \neq \Omega_0 + \Omega_{EDM} = \mathrm{E}\left[\tilde{\Omega}_{MDM}^{CCW}\right],$$

то есть, в СW экспериментах модуль частоты МДМ прецессии будет отличаться от модуля МДМ частоты в ССW экспериментах на  $2 \cdot \Omega_{EDM}$ .

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Что само по себе вводит большую ошибку, которая никак не калибруется

## 2 Рассмотрение через таргет-статистику $\hat{\Omega}_{EDM}$

$$2\cdot \hat{\Omega}_{EDM} = \hat{\Omega}_{net}^{CW} + \hat{\Omega}_{net}^{CCW},$$

поэтому, если мы изначально в каждом эксперименте будем стремиться делать  $\hat{\Omega}_{net}^{CW}=-\hat{\Omega}_{net}^{CCW},$  то  $\hat{\Omega}_{EDM}$  будет тождественно равно 0, и теряется смысл эксперимента.