

**Объединённый институт ядерных исследований
Лаборатория физики высоких энергий**

Овчаренко
Егор Владимирович

**РАЗРАБОТКА МЕТОДОВ МОДЕЛИРОВАНИЯ ФИЗИЧЕСКИХ
УСТАНОВОК И СБОРА ДАННЫХ И ИХ ПРИМЕНЕНИЕ ДЛЯ
ДЕТЕКТОРА ЧЕРЕНКОВСКИХ КОЛЕЦ ЭКСПЕРИМЕНТА СВМ**

Специальность 01.04.01 -
Приборы и методы экспериментальной физики

Диссертация на соискание учёной степени
кандидата физико-математических наук

Научный руководитель:

к.ф.-м.н. С.Г. Белогуров

Дубна - 2017

Содержание

Введение	4
1 Эксперимент CBM на FAIR	5
1.1 Экспериментальная установка CBM	5
1.1.1 Вершинный микродетектор MVD	5
1.1.2 Кремниевая трекиговая система STS	5
1.1.3 Детектор черенковских колец RICH	6
1.1.4 Мюонная система MUCH	6
1.1.5 Детектор переходного излучения TRD	7
1.1.6 Время-пролётный детектор TOF	7
1.1.7 Электромагнитный калориметр ECAL	7
1.1.8 Детектор PSD	7
2 Обзор существующих детекторов черенковских колец	8
3 Геометрия	9
3.1 Сравнение представления геометрии в GEANT/ROOT и САПР	12
3.1.1 Представление геометрии в САПР	13
3.1.2 Представление геометрии в GEANT/ROOT	14
3.2 “CATIA-GDML geometry builder”	14
4 Результаты	15
4.1 Время-цифровой преобразователь	15
4.2 Обработка сигнала с детектора	18
4.2.1 Бестриггерная передняя электроника	19
4.2.2	20
4.2.3 FLES	21
4.2.4 Построение события	22
4.2.5 LeadingEdgeDiff	23

4.3	Исследование спектросместителя с помощью флюориметра	25
4.4	Прямые измерения временного профиля спектросместителя	26
4.4.1	Прямые фотоны	26
4.4.2	Фитирование WLS_diff	27
	Заключение	29
	Список литературы	30

Введение

Глава 1

Эксперимент CBM на FAIR

1.1 Экспериментальная установка CBM

1.1.1 Вершинный микродетектор MVD

1.1.2 Кремниевая трекиговая система STS

From CBM STS TDR:

The detector system's task is to measure the trajectories and momenta of charged particles originating from the interactions of heavy-ion beams with nuclear targets. Up to 1000 charged particles are produced per interaction, at rates up to 10 MHz to enable CBM physics with rare observables. The track reconstruction has to be achieved with 95% efficiency and a momentum resolution $\Delta p/p = 1\%$. These requirements can be fulfilled with a tracking system of 8 low-mass layers of silicon microstrip sensors located at distances between 30 cm and 100 cm downstream of the target inside the magnetic dipole field. The sensors are mounted onto lightweight mechanical support ladders and read out through multi-line micro-cables with fast self-triggering electronics at the periphery of the stations where cooling lines and other infrastructure can be placed. The micro-cables will be built from sandwiched polyimide-Aluminum layers of several $10\mu m$ thickness. The microstrip sensors will be double-sided with a stereo angle of 7.5° , a strip pitch of $58\mu m$, strip lengths between 20 and 60 mm, and a thickness of $300\mu m$ of silicon. According to the CBM running scenario the maximum non-ionizing dose for the sensors closest to the beam line does not exceed $10^{14} n_{eq} cm^{-2}$. The STS is operated in a thermal enclosure that keeps the sensors at a temperature of about $-5^\circ C$. The heat dissipated in the read-out electronics is removed by a CO_2 cooling system. The mechanical structure of the detector system including the service and signal connections is designed such that single detector ladders can

be exchanged without disconnecting and removing more than one detector station.

1.1.3 Детектор черенковских колец RICH

1.1.4 Мюонная система MUCH

From CBM MUCH TDR:

The MuCh system is designed to identify muon pairs which are produced in high-energy heavy-ion collisions in the beam energy range from 4 to 40 AGeV. The measurement of lepton pairs is a central part of the CBM research program, as they are very sensitive diagnostic probes of the conditions inside the fireball. At low invariant masses, dileptons provide information on the in-medium modification of vector mesons which is a promising observable for the restoration of chiral symmetry. At intermediate invariant masses, the dilepton spectrum is dominated by thermal radiation from the fireball reflecting its temperature. At invariant masses around $3\text{GeV}/c^2$, dileptons are the appropriate tool to study the anomalous charmonium suppression in the deconfined phase. In the CBM experiment both electrons and muons will be measured in order to obtain a consistent and comprehensive picture of the dilepton physics.

The experimental challenge for muon measurements in heavy-ion collisions at FAIR energies is to identify low-momentum muons in an environment of high particle densities. The CBM strategy is to track the particles through a hadron absorber system, and to perform a momentum-dependent muon identification. This concept is realized by an instrumented hadron absorber, consisting of staggered absorber plates and tracking stations. The hadron absorbers vary in material and thickness, and the tracking stations consist of detector triplets based on different technologies. The MuCh system is placed downstream of the dipole magnet hosting the Silicon Tracking System (STS) which determines the particle momentum. In order to reduce the number of muons from pion and kaon weak decays, the absorber/detector system has to be as compact as possible.

The MuCh system will be built in stages which are adapted to the beam energies available. Within the FAIR modularized start version the SIS100 ring will provide heavy ion beams with energies up to 14 AGeV, and proton beams up to 29 GeV. The first two versions of MuCh (SIS100-A and SIS100-B) will comprise of 3 and 4 stations suitable for the measurement of low-mass vector mesons in $A+A$ collisions at 4-6 AGeV and 8-14 AGeV, respectively. The third version of the MuCh system (SIS100-C) will be equipped with an additional iron absorber of 1 m thickness in order to be able to identify charmonium at

the highest SIS100 energies. The absorber slices will be built only once so that they could be rearranged properly to obtain required absorber thicknesses. Once SIS300 is operational, we will upgrade the MuCh system further by inserting additional absorbers and detector stations for the measurement of low-mass vector mesons and charmonium at beam energies above 14 AGeV (MuCh versions SIS300-A and SIS300-B).

1.1.5 Детектор переходного излучения TRD

1.1.6 Время-пролётный детектор TOF

1.1.7 Электромагнитный калориметр ECAL

1.1.8 Детектор PSD

Глава 2

Обзор существующих детекторов черенковских колец

Глава 3

Геометрия

Процесс проектирования современной экспериментальной установки подразумевает разнообразное компьютерное моделирование этой установки. В первую очередь выполняется компьютерное геометрическое моделирование в трёхмерном пространстве с целью получения конструкторской документации и анализа расположения элементов в пространстве. Геометрическая модель для этих целей обычно строится средствами систем автоматизированного проектирования (САПР), в которых стандартным способом представления геометрической информации является граничное представление (BREP).

Также, как и в любой другой прикладной области, необходимо выполнять многочисленные расчёты, которые нередко требуют геометрическую модель в качестве входных данных. Так, например, в инженерно-конструкторской среде широкое распространение получил метод конечных элементов (МКЭ) для решения задач прочности и устойчивости механических конструкций. МКЭ получил своё название от способа разбиения расчётной области на элементарные блоки — конечные элементы. В простом случае расчётной областью является пространство заполненное материалом, т.е. сама деталь, а конечным элементом — тетраэдр. Такую модель, в которой деталь представлена множеством конечных элементов, называют КЭ-моделью. Существуют алгоритмы, позволяющие эффективно получить разбиение исходной геометрической модели, например представленной с помощью BREP и построенной в САПР, на конечные элементы. Многие алгоритмы основаны на триангуляции Делоне, разработанной в начале 20 века.

Отличительной особенностью сферы физики частиц является то, что в процессе проектирования установки помимо типовых расчётов требуется выполнение моделирования прохождения частиц через материал, которое чаще всего выполняется физиками, формулирующими требова-

ния к конструкции установки, но в общей массе не владеющими САПР. Такое моделирование достаточно специфично, но оно также выполняется над геометрической моделью, в идеальной ситуации — максимально подробной, совпадающей с полной детальной моделью, полученной инженерами-конструкторами с помощью САПР. Также стоит отметить, что процесс конструирования, в том числе получения инженерной геометрической модели, и процесс моделирования физики не имеют чётко определённого порядка и тесно между собой переплетены. В результате обоих процессов уточняются геометрические параметры деталей, компоновка узлов, применяемые материалы, и т.д. Это приводит к необходимости постоянного обмена геометрической информацией.

Как было сказано выше, инженеры для получения геометрической модели используют САПР. Во многих физических лабораториях, включая CERN, GSI и ОИЯИ, применяется САПР CATIA v5. Моделирование взаимодействия частиц с материалом осуществляется в соответствующих программных пакетах, многие из которых основаны на фреймворках GEANT4 или GEANT3. Также часто применяют подход Virtual Monte-Carlo (VMC), в котором все процедуры, связанные с геометрией, поручены системе ROOT. Все перечисленные физические пакеты (GEANT3, GEANT4, ROOT, далее коротко GEANT/ROOT) используют представление геометрии, принципиально отличающееся от BREP. Это отличие состоит из двух пунктов, подробно описанных в 3.1, и приводит к невозможности прямого обмена геометрическими моделями между физиками и инженерами. Существует теоретическая возможность прямой конвертации из представления, принятого в GEANT/ROOT, в BREP, однако в процессе работы не было найдено существующей реализации подобного перехода. Конвертация в обратном направлении до настоящего времени не была математически описана, хотя теоретически также представляется возможной.

Алгоритмы проведения частиц, реализованные в GEANT/ROOT, оптимизированы для соответствующего описания геометрии, применяемого в этих пакетах. Подходы геометрического моделирования, принятые в САПР, обеспечивают максимально эффективную работу как ЭВМ, так и инженеров, в частности за счёт того, что эти подходы интуитивно понятны человеку. Главным фактором против прямой конвертации в том или ином направлении являются то, что она имеет малую практическую пользу. Одна и та же геометрическая модель с точки зрения разных задач может быть одновременно оптимальна и, наоборот, избыточна или недостаточна. Это просто понять на следующем примере. С точки зрения инженерного проекта массив болтов, вкрученных в корпус, представляет собой важную информацию. В чертежах и другой конструкторской до-

кументации ошибка в точном положении отверстий, их диаметре, типе резьбы болтов и т.д. может привести к невозможности собрать продукт после изготовления отдельных компонентов. В то же время, в САПР принято не хранить, и следовательно не визуализировать, витки резьбы с целью снижения нагрузки на графический адаптер ЭВМ. Это значит, что резьба присутствует только формально, в документации, а геометрическая модель имеет лишь условное обозначение резьбы в соответствующем месте. С точки зрения моделирования прохождения частиц через материал в зависимости от расположения в общей установке подобные подробности могут оказаться как критическими, так и наоборот излишними и вызывающими значительное увеличение времени выполнения моделирования. Так, например, резьба болта, находящегося близко к области, где проходит пучок, может оказать влияние на функционирование всей установки, а та же резьба где-то за пределами геометрического аксептанса не даст ровно ничего эффекта может быть упрощена до цилиндра. Более того, без ущерба реалистичности моделирования упрощения могут носить неожиданно масштабный характер. Например, где-то рассматриваемый массив болтов может быть вообще проигнорирован, а пространство в отверстиях заполнено материалом корпуса.

В связи с этим в GEANT/ROOT принято иметь несколько моделей одной и той же установки, имеющих разный уровень подробностей. Чем выше уровень подробностей — тем больше времени занимает выполнение моделирования. Для оценочных расчётов удобно применять грубые модели, для точного определения каких-либо характеристик — подробные модели. В САПР же подобная проблема решается другим образом. Так, например, в САПР CATIA v5 присутствует возможность автоматического огрубления геометрической модели для снижения нагрузки на графический адаптер и повышения частоты кадров при динамической визуализации трёхмерных объектов. Это становится актуально, когда количество треугольников, которые необходимо визуализировать, составляет десятки миллионов.

Принимая во внимание развитие вычислительной техники, в особенности резкое повышение производительности графических карт, их доступность широким массам, и вообще увеличение их значимости в вычислениях общего назначения, представляется возможным разработка новых алгоритмов проведения частиц через материал, учитывающих особенности геометрического представления в САПР. Более того, возможна также некоторая корректировка подходов САПР к геометрическому моделированию с целью повышения совместимости с пакетами проведения частиц. Однако следует учитывать следующие факты, мешающие движению в данном направлении. Во-первых, САПР — это в большинстве

своём коммерческое программное обеспечение с закрытым исходным кодом, а геометрическое ядро САПР — базовая составляющая, которую отлаживают десятилетиями. Внесение изменений в столь важную компоненту коммерческого продукта, вероятно, будет проблемным даже при наличии интереса со стороны фирмы-разработчика. Во-вторых, в обеих сферах накоплен огромный массив моделей, применяемых для поддержки изделий на всех этапах жизненного цикла, даже после окончания процесса проектирования. GEANT/ROOT модели могут применяться для выполнения моделирования даже после того, как физическая экспериментальная установка уже собрана.

Таким образом с целью упрощения взаимодействия физиков и инженеров было принято решение не пытаться разработать конвертеры или какие-либо новые универсальные способы представления геометрии, а сосредоточиться на облегчении существующей процедуры за счёт плавной корректировки привычных методов и предоставления новых инструментов как физикам, так и инженерам. “CATIA-GDML geometry builder” — это как раз набор таких инструментов. Он описан в 3.2 вместе с предлагаемой организацией рабочего процесса и реальным случаем использования для проектирования детектора RICH эксперимента CBM.

3.1 Сравнение представления геометрии в GEANT/ROOT и САПР

Разница между двумя способами описания геометрической информации в САПР и пакетах моделирования прохождения частиц через материал GEANT/ROOT заключается в двух пунктах. Во-первых, отличается способ задания геометрических форм. В САПР применяется граничное представление (BREP), для описания которого используются понятия типа «поверхность», «грань», «ребро», «кривая», и за которыми стоят соответствующие уравнения, описывающие эти объекты в пространстве. В GEANT/ROOT применяется конструктивная твердотельная геометрия (CSG), которая оперирует понятиями «примитив» и «Булева операция». Очевидно, что и за этими объектами также стоят конкретные уравнения, описывающие кривые и поверхности, однако есть существенное различие описанное ниже. Во-вторых, отличается способ задания взаимоотношения форм в пространстве. В САПР, по аналогии с тем, как человек воспринимает окружающий мир, присутствует некоторое бесконечное окружающее пространство без материала, а все предметы находятся в этом пространстве. Невозможна такая ситуация, чтобы один объект находил-

ся внутри другого — в таком случае подразумевается, что во втором есть соответствующая полость, освобождающая место под первый объект. В GEANT/ROOT для описания взаимоотношения форм используется иерархия объёмов. Это объясняется тем, что такой метод более удобен для описания геометрии, где главной задачей является однозначное задание материала в каждой точке пространства. Вводится понятие объёма — сущности, имеющей форму и материал. Из всех объёмов выбирается один, называемый объёмом верхнего уровня, а остальные помещены либо в него, либо в какой-то другой, формируя таким образом дерево объёмов.

3.1.1 Представление геометрии в САПР

В BREP есть два типа понятий — геометрические («точка», «кривая», «поверхность») и топологические («вершина», «ребро», «грань»). «Точка» — это тройка координат в некоторой системе координат. «Кривая» — это уравнение, задающее множество точек, принадлежащих данной кривой. Кривую удобно описать с помощью параметрического уравнения от одной переменной. «Поверхность» — это уравнение, задающее множество точек, принадлежащих данной поверхности. Соответственно, поверхность удобно описать с помощью параметрического уравнения от двух переменных. Топологические сущности задаются на базе геометрических. «Вершина» лежит в некоторой геометрической точке. «Ребро» лежит на некоторой геометрической кривой и ограничено двумя вершинами. Очевидно, что эти вершины должны принадлежать кривой, то есть и соответствующие геометрические точки должны принадлежать кривой. «Грань» лежит на некоторой поверхности и ограничена замкнутым циклом из рёбер. Также очевидно, что эти рёбра должны принадлежать поверхности, как и кривые, на которых они лежат, как и вершины и точки, ограничивающие эти рёбра. Замкнутая оболочка из граней с указанием внешних сторон этих граней ограничивает некоторую область пространства, называемую «телом».

В соответствии с BREP параллелипипед (которому эквивалентен примитив box в CSG) задаётся следующим образом. **Картинка и описание кратко**

Стоит однако отметить, что человек, создающий геометрическую модель в САПР, хотя и может выполнять построения в соответствии с базовыми принципами BREP, чаще всего применяет интуитивно понятные формообразования, из которых система точно формирует BREP модель в памяти ЭВМ, которая также необходима для получения триангулированной геометрии для визуализации на дисплее ЭВМ. Есть 4 базо-

вых формообразования и 4 им обратных (с вычитанием) — «выдавливание», «вращение», «протягивание» и «тело по сечениям». Многие другие формообразования, такие как фаски и скругления, разрезы, отверстия, внутри на самом деле являются лишь вариациями перечисленных. Последовательность формообразований, выполненных пользователем для получения итоговой формы, сохраняется в виде дерева построения модели, напоминающего историю построения, но позволяющего навигацию и редактирование. Дерево часто доступно пользователю в основном рабочем окне интерфейса САПР. Однако бывают случаи, когда история построения теряется, например при передаче модели из одной САПР в другую. Таким образом, в результате работы инженера получается модель, описанная с помощью BREP, и во многих случаях имеющая также и дерево построения.

В инженерной практике принято проектировать и соответственно строить 3d-модели, объединяя в сборки детали и другие сборки. Отсюда вытекает, что во многих САПР, в том числе в CATIA v5 существуют стандартные объекты, обозначающие детали и сборки.

3.1.2 Представление геометрии в GEANT/ROOT

3.2 “CATIA-GDML geometry builder”

3.3 Применение “CATIA-GDML geometry builder” к CBM RICH

Глава 4

Результаты

4.1 Время-цифровой преобразователь

На рисунке 4.1 приведена условная схема функционирования одного канала ВЦП, дающая представление о причинах сдвига калибровочной таблицы и объясняющая минус в формуле расчёта полного времени.

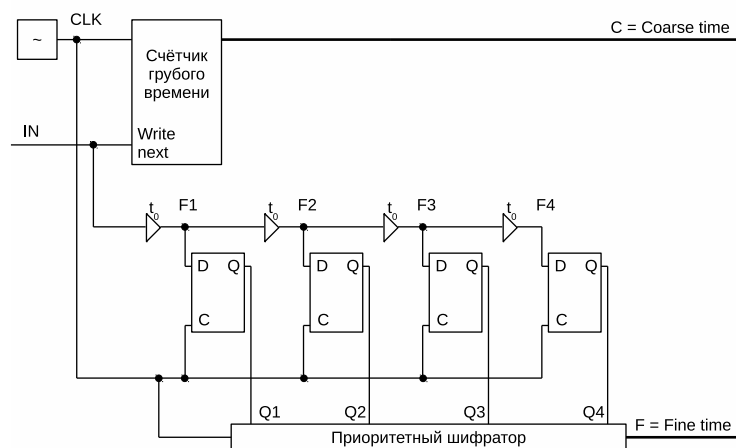


Рис. 4.1: Структурная схема одного канала ВЦП.

Имеется тактовый генератор частотой 200 МГц. Период такого генератора — 5 нс. Он управляет счётчиком грубого времени. Каждые 5 нс значение грубого времени увеличивается, но не выдаётся на выход. Счётчик точного времени выполнен по технологии Tapped delay line

(TDL) — цифровая линия задержки (DDL) с промежуточными выходами. Используются элементы задержки t_0 , имеющие одинаковые характеристики в пределах некоторой точности. Количество элементов должно быть таким, чтобы полностью заполнить период между двумя отсчётами грубого времени. Регистрируемый фронт, поступающий на вход IN, проходит линию задержки, состоящую из нескольких элементов задержки. По мере прохождения линии фронтами триггеры переключаются из 0 в 1, каждый следующий через промежуток времени, равный t_0 . При поступлении следующего фронта от тактового генератора происходит считывание грубого времени и перенос значений выходов триггеров в приоритетный шифратор.

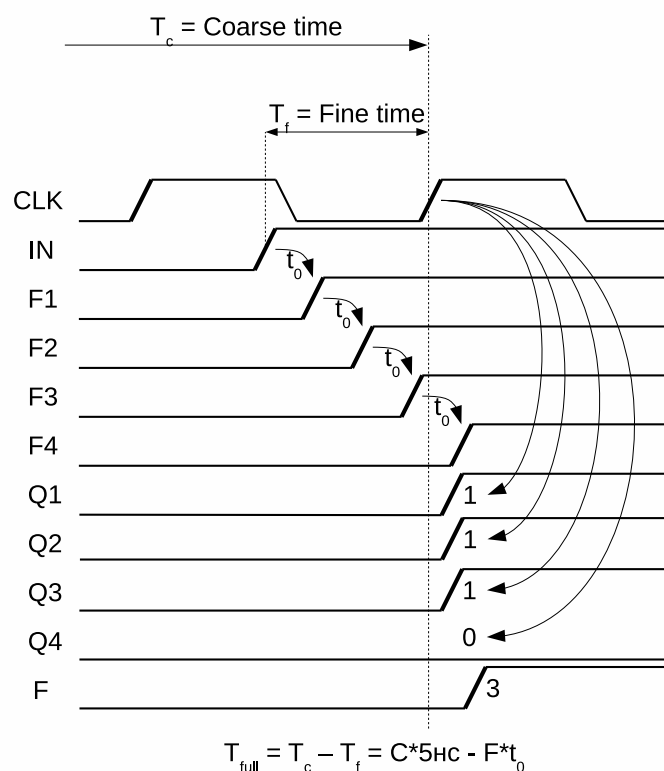


Рис. 4.2: Пример временных диаграмм при регистрации входного фронта.

Отличительная особенность такого шифратора — индифферентность к значению на входах $j < i$ при наличии логической единицы на входе i . Иными словами имеет значение только старший бит, а младшие иг-

норируются. (У обычного шифратора только один вход должен иметь единицу на входе). Шифратор преобразует номер последнего переключившегося триггера в число, обозначающее значение точного времени. Таким образом точное время должно вычитаться из грубого времени потому что линия задержки измерила время между моментом прихода входного сигнала (start) и моментом прихода следующего отсчёта грубого времени (stop).

Приведена наиболее понятная схема, фактическая же реализация отличается. Например, в качестве элемента задержки может выступать сам триггер. Тогда выход i -го триггера напрямую соединяется со входом $(i+1)$ -го триггера. Используемые нами ВЦП в ППВМ имеют в качестве элемента задержки ячейку матрицы, запрограммированную как полный сумматор.

ВЦП разрабатывался так, чтобы интервал 5 нс между двумя отсчётами грубого счётчика разбивался на 512 элементов. Тогда было бы достаточно 9-битного шифратора для формирования значения точного времени. Из-за того, что существует также и задержка сигналов в проводниках ненулевой длины, реально таблица может быть сдвинута. Например значение точного времени 0 должно означать, что входной фронт пришёл одновременно с фронтом от тактового генератора (точнее совсем чуть-чуть раньше). Если учитывать задержку в проводниках на приведённой условной схеме, то получится, что команда считывания шифратору идёт дольше, чем до первого триггера. В таком случае никогда не будет принято нулевого значения и 9 бит для хранения точного времени будет недостаточно. По данной причине сообщение, несущее точное время, имеет длину 10 бит, а все калибровочные таблицы имеют правую границу на значении 1024.

Пример таблицы калибровки точного времени представлен в виде графика на рисунке 4.3. По оси абсцисс откладывается значение счётчика точного времени, а по оси ординат — значение точного времени в наносекундах.

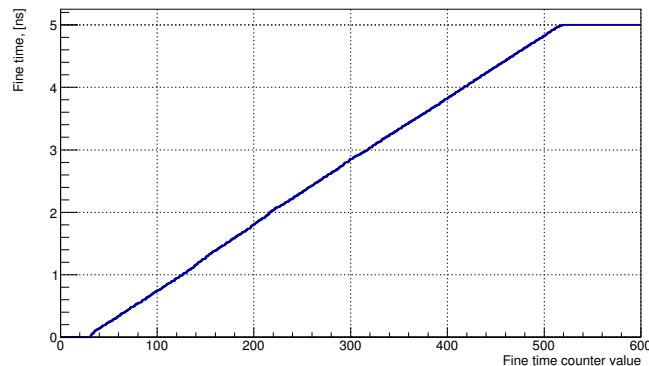


Рис. 4.3: Пример таблицы калибровки точного времени.

4.2 Обработка сигнала с детектора

Задача: дать общую картину — детектор, передняя электроника, передающая электроника, ЭВМ. Затем указать, что вот типа электроника с внешним триггером, а вот самотриггирующаяся электроника. Далее переходим к free-running DAQ.

Рассмотрим общую последовательность обработки сигнала детектора частиц. Источником является некоторое детектирующее устройство (или просто детектор). В зависимости от типа детектируемых частиц и внешних условий — радиационная среда, температура, частота регистрации — это может быть фотодиод, фотоэлектронный умножитель (ФЭУ), полупроводниковый детектор, микроканальная пластина, газовый электронный умножитель, и т.д. Все эти детекторы обладают таким общим свойством, что выходной сигнал, несущий информацию о зарегистрированной частице, это относительно слабый токовый импульс. Для того, чтобы выполнять дальнейшую обработку этого сигнала в ЭВМ его необходимо оцифровать. В связи с этим обрабатывающую электронику условно можно разделить на переднюю и остальную. Основная задача передней электроники — оцифровать выходной аналоговый сигнал детектирующего устройства при необходимости предварительно его усилив и отфильтровав. Передача аналогового сигнала затруднена, поэтому его обработка и оцифровка обычно выполняется как можно ближе к месту, где этот сигнал вырабатывается, т.е. непосредственно на детекторе. В простом случае последующие слои электроники концентрируют и передают оцифрованные сигналы со многих каналов передней электроники. В более сложном случае возможна какая-то аппаратная обработка

оцифрованных сигналов, например архивация или фильтрация с целью уменьшения потока данных.

Разработан целый ряд подходов к оцифровке сигналов с детекторов. Каждый из них лучше всего подходит к определённому детектору, однако возможно применение методов, разработанных для одного детектора, для оцифровки сигналов с другого детектора. Перечислим лишь некоторые из них. Если не вдаваться в подробности реализации, можно выделить следующие способы: регистрация момента времени прихода фронта, регистрация амплитуды сигнала, непрерывное семплирование (ещё?). Широко применяются комбинации перечисленных способов — регистрация амплитуды сигнала вместе с моментом времени прихода переднего фронта, регистрация моментов времени переднего и заднего фронта без захвата амплитуды.

Если необходимо предварительное усиление, то применяют один из двух типов усилителей — зарядочувствительный усилитель либо ????. В силу устройства зарядочувствительный усилитель является также формирователем (шейпером). Любая электроника подвержена шумам, поэтому для подавления шумов сигнал обычно предварительно проходит фильтр нижних частот, эффективно отрезающий частоты выше некоторого значения. (Что-то сказать про шейпирование и его неизбежность и влияние на временные характеристики) Ещё один способ борьбы с шумами — фильтрация по амплитуде, т.е. установление некоторого порога по напряжению, ниже которого сигнал игнорируется.

4.2.1 Бестриггерная передняя электроника

Рассмотрим схему, когда аналоговый импульс с детектора обрабатывается электроникой, регистрирующей момент времени прихода переднего фронта. Любой сигнал переключается за некоторое ненулевое время, поэтому необходимо определить точку, обозначающую фронт. Для этого применяют дискриминатор — прибор, вырабатывающий логический “0”, когда входной сигнал ниже установленного порога, и логическую “1”, когда входной сигнал выше установленного порога. Таким образом точка пересечения сигнала и порога это точка, условно обозначающая момент времени прихода сигнала. На выходе дискриминатора получается логический сигнал, который необходимо преобразовать в цифровой с помощью время-цифрового преобразователя. На выходе ВЦП уже будет цифровой сигнал, а не логический. Далее могут работать концентраторы данных и какие-то ещё платы, обеспечивающие приём данных в ЭВМ. Таким принимающим устройством может быть обычный сетевой интерфейс, работающий с Ethernet. В СВМ это не так, поэтому нужен

FLIB.

4.2.2

Рассмотрим систему считывания и сбора данных “традиционного” эксперимента.

(Тут нужно обсудить и почитать ещё. Возможен ли такой сценарий, в наше время или в прошлом, когда триггер чисто аналоговый. То есть передняя электроника игнорирует сигнал до тех пор, пока не сработает схема совпадения с триггером. В той модели традиционного триггера, которую я себе сейчас представляю, входной сигнал обрабатывается непрерывно, но выпускается на выход из буфера только при наличии триггера. Вероятно, возможно и то и то, но вопрос в том, что реально используется, что более распространено.)

Каждый канал передней электроники имеет выходной буфер, куда по принципу FIFO складываются оцифрованные входные сигналы. В экспериментальной установке присутствуют детекторы, вырабатывающие триггер — сигнал, который заводится (условно) на каждый канал считывания, и говорит о том, что произошло интересное событие, которое необходимо сохранить для последующей обработки. Данный подход имеет свои причины. Во-первых, до недавнего времени физические эксперименты не требовали высоких частот регистрации — выполнение физической программы при относительно низких частотах первичного взаимодействия было осуществимо в разумные сроки. Во-вторых, многие регистрирующие приборы имеют заметное “мёртвое время” — время, в течение которого прибор не может обрабатывать входные сигналы. Следовательно, если канал регистрирует ложный входной сигнал, велика вероятность того, что будет пропущен полезный сигнал.

С развитием электроники “мёртвое время” уменьшалось. Более того, возможность применения принципиально другой считывающей электроники, как например чисто временной канал, реализованный в ППВМ, для обработки сигналов с МА ФЭУ в СВМ RICH, исследуемая в данной работе, позволяет на порядки снизить “мёртвое время” и повысить точность регистрации временной отметки в ущерб полноте информации.

(Сюда подмешивается секция 2.2)

В СВМ планируется использование программного триггера. Это означает, что для того, чтобы принять решение, сохранять принятые данные или нет, необходимо выполнить полную реконструкцию события, включая реконструкцию треков, которая является высоко-затратной задачей. Рассматривается также возможность на определённых этапах работы установки использовать для выработки триггера частичную рекон-

струкцию. Например исследуется возможность триггирования по результатам реконструкций треков только в MUCH, когда стоит задача поиска (такой-то частицы).

В “традиционном” эксперименте триггер может формироваться в результате логических операций над сигналами с нескольких детекторов, реализованных аппаратно. Такая логика работает за (масштаб времени). Реконструкция треков выполняется за гораздо большее время (на столько-то порядков выше). По этой причине необходимо иметь не только буфер в электронике — его будет недостаточно.

(Сказать о том, что нужно хорошо настраивать пороги.)

4.2.3 FLES

Всё вместе привело к разработке аппаратно-программного комплекса, называемого системой отбора первого уровня — First Level Event Selector (FLES). Электроника бестриггерная, несколько уровней концентрации данных, многочисленные буферы, формирование срезов времени, построение интервалов и только после этого мы переходим к построению событий.

Для эксперимента CBM был выполнен оценочный расчёт. Отправная точка — возможно сохранение 1 Гбайт/сек данных. Считается, что одно событие CBM в среднем имеет объём 40 Кбайт. Отсюда следует, что максимальная частота первичного взаимодействия может быть 25 кГц. В стартовой конфигурации CBM частота первичного взаимодействия равна 10 МГц, следовательно необходимо уменьшить поток данных в 400 раз. В полноценном режиме работы CBM ожидается 25 МГц, т.е. $25 \cdot 10^6 \cdot 40 \text{ Кбайт} = 1 \text{ Тбайт/сек}$. Планируется разбить этот поток в 1 Тбайт/сек на 1000 входных каналов FLES, каждый по 1 Гбайт/сек, передающихся по 10-Гбитным оптическим каналам связи. Один входной канал FLES соответствует одному “входному узлу” (input node, IN) — ЭВМ с установленной платой FLIB. Все вычисления, необходимые для отбора данных будут осуществляться на так называемых “вычислительных узлах” (computing node, CN). Входные и вычислительные узлы объединены в компьютерную сеть посредством InfiniBand QDR, образуя уникальную распределённую вычислительную систему, называемую FLES. Вычислительная подсеть будет иметь приблизительно 60000 ядер.

Планируется также, что FLES сможет функционировать в особом режиме, когда для выполнения реконструкции с целью отбора данных для сохранения будет использоваться только часть входного потока. Это представляется возможным при работе эксперимента над некоторыми пунктами физической программы. Например, можно восстанавливать

такую-то частицу только по трекам в MUCN. При этом система приёма работает в полную силу — идёт приём со всех детекторов и никакие данные не выбрасываются до тех пор, пока не будет выполнена реконструкция по данным с MUCN. Если в результате реконструкции выясняется, что принятая порция данных потенциально интересна, то она извлекается из буферов и записывается. Это позволяет снизить поток сохраняемых данных в ??? раз, что особенно актуально при экстремально высоких частотах взаимодействия.

(Картинка, где показана схема для частичного триггера, вроде бы от Вальтера)

4.2.4 Построение события

Тот факт, что физическая программа эксперимента СВМ подразумевает исследование очень редких явлений, для которых практически невозможно вырабатывать аппаратный триггер, привёл к решению разработать и использовать бестриггерную систему считывания. В бестриггерной системе считывания каждый канал передней электроники вырабатывает сообщение при преодолении входным аналоговым сигналом установленного порога. Получается, что электроника выдаёт для программного обеспечения непрерывный поток никак не сгруппированных сообщений, содержащих временную отметку. Для того, чтобы выполнять физический анализ, необходимо в этом непрерывном потоке выделять осмысленные группы, которые мы называем событиями. Строго говоря, задача построения событий — это одномерная задача кластеризации на оси времени с последующим отбором кластеров по некоторым критериям.

Задача также усложнена тем фактом, что электроника не может обеспечить непрерывный поток сообщений, упорядоченных по времени регистрации. Происходит группировка сообщений в так называемые DAQ-события, которые необходимы для обеспечения передачи информации, а сообщения внутри DAQ-событий могут быть упорядочены произвольно. Соответственно первый этап построения события — упорядочивание сообщений.

В данных с пучковых тестов 2014 г., для того, чтобы определить, является ли распознанная группа событием, можно использовать сигналы с детекторов пучка — пороговых черенковских счётчиков, годоскопов и др. В лабораторных данных, где выполнялись измерения с лазером, в качестве триггера можно использовать сигнал от генератора, управляющего лазером. В ситуации, когда нет дополнительной информации, как в случае полного детектора RICH в итоговом эксперименте, необходимо принимать решение о том, является распознанная группа событием, или

нет, на основе исключительно информации, полученной из этой группы. Распознанный кластер может являться событием, но чаще всего будет состоять из одного сообщения — шумового хита. Следовательно можно использовать кол-во хитов в событии для подавления шумов, что особенно актуально для детектора CBM RICH, где выполняется реконструкция черенковских колец, требующая некоторого минимального числа хитов в плоскости реконструкции.

(Сначала общая идея, что в любом случае будет некоторое временное окно и все сообщения попадающие в окно формируют событие. Размеры окна — один из параметров построителя событий, которым можно играть с целью повышения эффективности.)

(А здесь можно описать предлагаемый алгоритм)

4.2.5 LeadingEdgeDiff

Один из этапов обработки данных — построение событий. В данной работе рассматривается два типа событий — сигналы от лазера и сигналы от черенковского кольца. В любом случае, событие — это структура данных, содержащая информацию о хитах, сгруппированных по времени. Каждый хит содержит, как минимум, временную отметку момента прихода переднего фронта сигнала и номер канала, который в случае CBM RICH указывает номер пикселя фоточувствительной камеры, т.е. говорит о геометрическом положении зарегистрированного фотона.

Данное исследование посвящено, в первую очередь, временным характеристикам системы считывания, поэтому в основном речь пойдёт о временных отметках.

Очевидно, что для каждого события можно построить несколько распределений, которые на большом массиве данных, т.е. на многих событиях, характеризуют систему считывания и могут быть использованы для калибровки электроники с целью повышения временного разрешения системы. Т.к. событие имеет максимальную ширину, определяемую размерами окна в алгоритме построения событий, распределения могут иметь “обрезанные хвосты”, которые, однако, невозможно избежать.

Пусть событие содержит N хитов. Введём внутри события нумерацию хитов от 0 до N . Пусть внутри события хиты упорядочены по времени, т.е. хит с временной отметкой t_0 был зарегистрирован раньше остальных, а хит с временной отметкой t_N — позже всех. Такой порядок может, например, обеспечиваться естественным образом алгоритмом построения событий. Внутри события все временные отметки зарегистрированы в разных каналах — множественные хиты в одном канале в одном событии являются признаком того, что порог дискриминатора установлен

слишком низко и регистрируются шумы. Введём в рассмотрение распределение ω разностей временных отметок всех хитов, кроме первого, относительно первого, т.е. распределение

$$t_j - t_0, \text{ где } j \in [1..N].$$

Также введём распределение σ_1 всех пар временных отметок одного события, т.е.

$$t_j - t_i, \text{ где } i \in [0..N], j \in [0..N], i \neq j.$$

Очевидно, что в такой формулировке одна и та же пара временных отметок войдёт в распределение дважды с разными знаками — например, $t_1 - t_2$ и $t_2 - t_1 = -(t_1 - t_2)$. Это делает распределение симметричным, среднее значение строго равно 0, а ширина распределения чуть больше, чем в случае, когда нет дублирования информации. Введём непрерывную нумерацию каналов и примем, что в разности $t_j - t_i$ первая временная отметка была зарегистрирована каналом a , а вторая — каналом b . Введём распределение σ_2 , по сути очень похожее на σ_1 , но без дублирования информации, в котором будем учитывать только пары, у которых $b > a$.

В идеальной ситуации, если событие соответствует одной вспышке лазера или одному черенковскому кольцу, и отсутствуют факторы, размывающие время регистрации, все разницы были бы равны нулю. В качестве таких размывающих факторов можно привести, например, следующие: временные характеристики лазера, разброс геометрических путей черенковских фотонов, разброс времени прохождения электронной лавины в диодной системе ФЭУ, дребезг сигналов в передней электронике. Из-за перечисленных явлений распределение ω имеет следующую форму — (описание). Распределение σ_2 — (описание).

Среднее значение либо положение максимума распределения σ_2 можно использовать для того, чтобы определить значение поправки для данной пары каналов. Если выполнить анализ с применением коррекций, то вид всех распределений изменится. ω сгруппируется ближе к нулю, σ_2 переместится к нулю, а σ_1 сузится к нулю.

Представляется возможность анализировать различные области фоточувствительной камеры. Интересно группировать хиты в соответствии с тем, какой электроникой они обрабатываются. В данном анализе было введено 4 подмножества: 1 пара каналов, 16 каналов одной платы передней электроники, 64 канала одного МА ФЭУ, 256 каналов 4 МА ФЭУ, образующих площадку 2x2 МА ФЭУ в одном углу камеры. При том, что вся фоточувствительная камера на пучковых тестах имела размер 4x4 МА ФЭУ, рассматривать более 4 МА ФЭУ одновременно не имеет смысла, т.к. в прототипе были установлены различные модели МА ФЭУ, некоторые покрытые сместителем спектра, а некоторые нет.

4.3 Исследование спектросместителя с помощью флюориметра

Были проведены независимые флюорометрические измерения пара-терфениловой плёнки, нанесённой по той же технологии (dip-coating), что применяется для напыления сместителя спектра на поверхность МА ФЭУ в СВМ RICH. Измеренный временной профиль приведён на рисунке 4.4, а результаты фитирования — в таблице 4.1.

Таблица 4.1: Результаты фитирования флюорометрических измерений сместителя спектра.

τ , нс	амплитуда	амплитуда, нормированная по 2-й компоненте
1.4	1387	5.15613
3.8	269	1.00000
45.0	19	0.07063

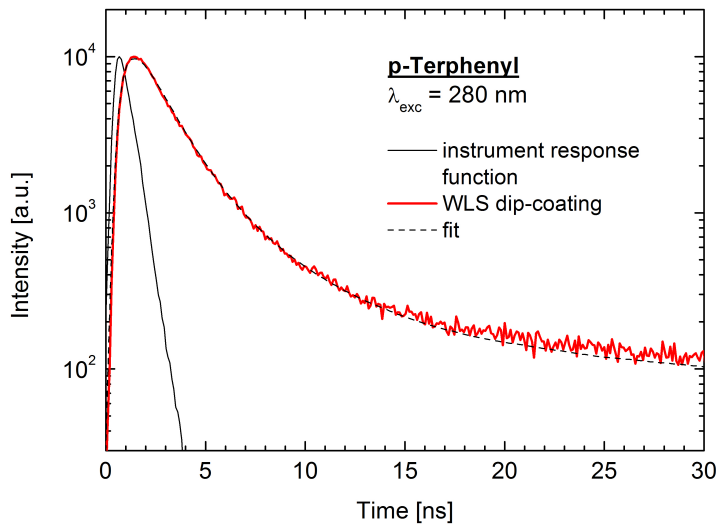


Рис. 4.4:

Данный фит неплохо воспроизводится функцией

$$f(t) = 10 \cdot (A_1 \cdot e^{-(t-1)/\tau_1} + A_2 \cdot e^{-(t-1)/\tau_2} + A_3 \cdot e^{-(t-1)/\tau_3})$$

со значениями амплитуд и времён, приведёнными в таблице 4.1. Здесь единица в скобке возле переменной t означает сдвиг графика по горизонтали на 1 нс и обусловлена разрешением измерительного прибора.

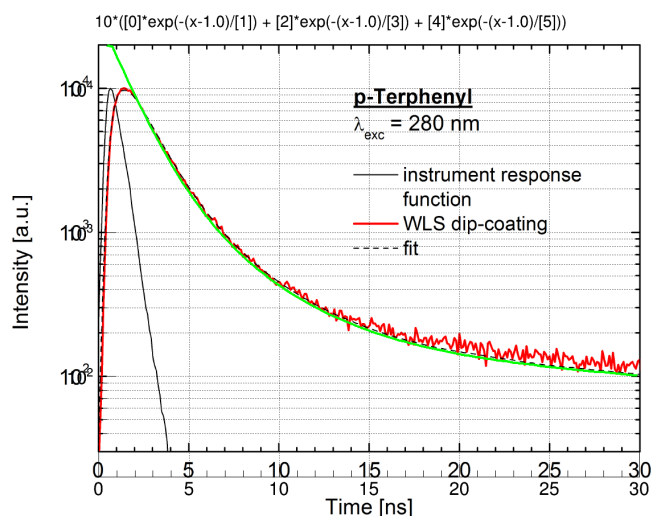


Рис. 4.5:

4.4 Прямые измерения временного профиля спектросместителя

Можно фитировать распределение WLS_on или WLS_off 4-мя компонентами, а можно фитировать их разницу WLS_diff тремя компонентами. Можно фитировать функцией с зафиксированными временами, чтобы определить амплитуды, а можно фитировать функцией, где параметрами являются и времена и амплитуды.

4.4.1 Прямые фотоны

В результате анализа экспериментальных данных были получены две гистограммы — с и без сместителя спектра. Первый этап — фитирование профиля без сместителя спектра. В результате фитирования одной экспонентой в различных диапазонах и с различными начальными условиями было получено значение временной постоянной 0.65 нс.

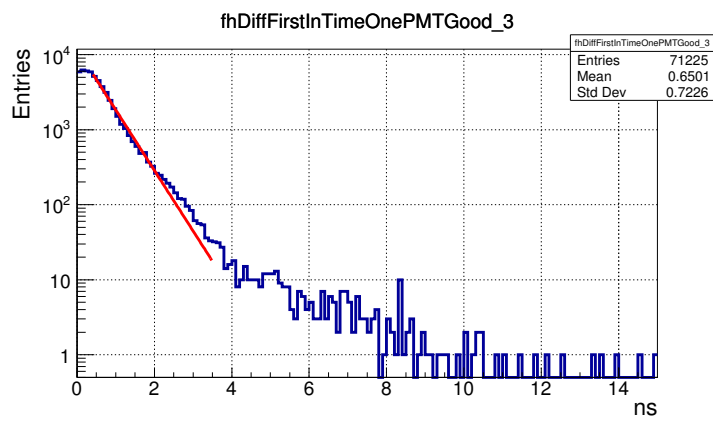


Рис. 4.6:

4.4.2 Фитирование WLS_diff

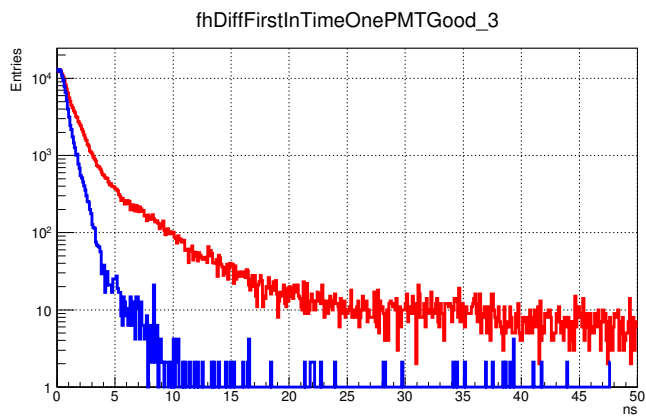


Рис. 4.7:

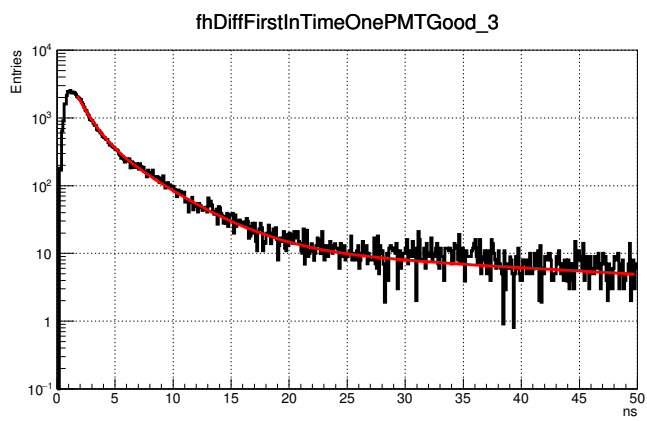


Рис. 4.8:

Заключение

Основные результаты диссертационной работы

Научная новизна результатов, полученных автором

Представление основных положений и результатов

Публикации

Список литературы

[1] bibitem1