

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«НОВОСИБИРСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
УНИВЕРСИТЕТ» (НОВОСИБИРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ, НГУ)

Факультет **ФИЗИЧЕСКИЙ**

Кафедра **ФИЗИКИ ЭЛЕМЕНТАРНЫХ ЧАСТИЦ**

Направление подготовки **03.03.02 ФИЗИКА**

Образовательная программа **БАКАЛАВРИАТ**

ВЫПУСКНАЯ КВАЛИФИКАЦИОННАЯ РАБОТА БАКАЛАВРА

Захаров Степан Алексеевич

(Фамилия, Имя, Отчество автора)

Тема работы Исследование физических характеристик прототипа GEM–детектора для системы
измерения энергии коллайдера ВЭПП–4М

«К защите допущена»

Заведующий кафедрой,

канд. физ.-мат. наук,

зав. лаб ИЯФ СО РАН

Логашенко, И. Б./

(фамилия, И. О.)/(подпись, МП)

« » 20... г.

Научный руководитель

канд. физ.-мат. наук,

с.н.с. ИЯФ СО РАН

Николаев, И. Б./

(фамилия, И. О.)/(подпись, МП)

« » 20... г.

Консультант

доктор физ.-мат. наук,

с.н.с. ИЯФ СО РАН

Шехтман, Л. И./

(фамилия, И. О.)/(подпись, МП)

« » 20... г.

Дата защиты: « » 20... г.

Новосибирск 2019

1. Введение

Развитие экспериментальных методов ядерной физики привело к появлению большого количества детектирующих систем. Отдельно стоит выделить координатные детекторы, по которым до сих пор ведутся активные исследования. Главными направлениями являются повышение эффективности регистрации и пространственного разрешения [1].

Широкое распространение новых материалов и методов их обработки многократно улучшило параметры имеющихся детектирующих устройств, а так же позволило создавать детекторы новых конструкций. Так в 1997 г. группа ученых из Европейского центра ядерных исследований (CERN) под руководством Ф. Саули успешно применила концепцию газового электронного умножения в микроструктурах для создания координатных детекторов, которые получили название «GEM-детекторы» или газовые электронные умножители [2]. Их отличительными особенностями являются сравнительная простота конструкции, коэффициент усиления вплоть до 10^6 , а так же высокая радиационная стойкость. Данный тип детекторов широко используется в таких экспериментах, как RHOENIX (Франция), COMPASS (Швейцария), а так же в составе детекторов LHSb, TOTEM (ЦЕРН) и КЕДР (ИЯФ СО РАН).

В ИЯФ микроструктурные детекторы применяются не только в составе детекторов для экспериментов в ФЭЧ (КЕДР, СНД и КМД-3), но и в различных системах, связанных с ними. Одной из таких систем является установка «лазерный поляриметр». В основе её работы лежит предложенный в 1975 г. в ИЯФ метод резонансной поляризации [3]. Применяется данная система для прецизионного измерения энергии на коллайдере ВЭПП-4М.

В рамках работ по усовершенствованию «лазерного поляриметра» планируется установить новый координатный детектор. Для выполнения данной задачи было решено использовать GEM-детекторы [4]. В ИЯФ существует возможность изготовления таких детекторов с использованием GEM-электродов, производимых в CERN. Таким образом, возникает необходимость в исследовании новых моделей GEM-детекторов.

Целью данной работы являлось создание и исследование характеристик GEM-детектора для установки «лазерный поляриметр». Понимание физических процессов работы детектирующей системы, организацию модуля сбора данных, а также особенностей их анализа дает наиболее полную информацию о точности измерений. Для достижения поставленной цели были сформулированы основные задачи, которые определили ключевые направления деятельности:

- Изучение физических основ работы газовых электронных умножителей и основных схем GEM-детекторов
- Определение основных параметров, влияющих на коэффициент усиления

ния детектора

- Установка, настройка и управление механизацией детектора
- Создание и отладка системы сбора и обработки данных.
- Проведение экспериментов на выведенном пучке, в ходе которых исследованы физические характеристики детектора
- Обработка и анализ полученных данных

2. Поляризационные эффекты и их применение для определения энергии пучка

Эффект самопроизвольной поляризации заряженных частиц в ускорителях был описан Соколовым и Терновым еще в 1963г [?]. Качественно данный эффект можно описать следующим образом: в магнитном поле \mathbf{H} потенциальная энергия частицы с магнитным моментом \mathbf{H} выражается как:

$$U = -(\boldsymbol{\mu}, \mathbf{H}). \quad (2.1)$$

В случае поляризации пучка в ускорителе, \mathbf{H} есть ведущее поле. Минимум потенциальной энергии дает значение угла между магнитным моментом и ведущим полем, равное нулю. Магнитный момент и спин электрона противоположно направлены, следовательно состояние электрона в пучке, в котором спин и магнитное поле антипараллельны, более устойчиво.

В работе [5] определены доли от общего числа электронов, имеющие поляризацию по и против направления поля:

$$n_{\uparrow\uparrow} = \frac{15 + 8\sqrt{3}}{30} \approx 0.962 \quad (2.2) \quad n_{\uparrow\downarrow} = \frac{15 - 8\sqrt{3}}{30} \approx 0.038 \quad (2.3)$$

Можно заметить, что практически все электроны в пучке имеют спин направленный против ведущего поля.

Еще одним эффектом, возникающим при движении частиц со спином в магнитных полях, является прецессия спина вокруг направления ведущего поля. Частота прецессии определяется формулой 2.4 и зависит от энергии, соотношения между аномальной и нормальной частью гиромагнитного отношения и частотой вращения пучков в ускорителе.

$$\omega_s = \omega_r \left(\frac{q'}{q_0} \frac{E}{mc^2} + 1 \right) \quad (2.4)$$

Идея метода резонансной деполяризации, предложенного в ИЯФ СО РАН в 1974 г. подробно описывается в [6]. Его суть заключается в том, что на пучок частиц воздействует переменное высокочастотное электромагнитное поле. При достижении резонансного условия:

$$\omega_s = k\omega_r \pm \omega_d, \quad (2.5)$$

где ω_d — частота электромагнитного поля, исходная поляризация пучка нарушается, что можно определить например оптическим методом. Проводя сканирование по ω_d и фиксируя момент деполяризации, можно достаточно точно определить ω_s .

Приведем оценку точности данного метода.

- $\frac{\delta(q'/q_0)}{q'/q_0} =$

- $\frac{\delta(mc^2)}{mc^2} = 6.06 \cdot 10^{-9}$

- $\frac{\delta(\omega_r)}{\omega_r} = 0.????$

3. Предел Рейтера и его зависимость от электрического поля в индукционном промежутке

3.1. Определение предела Рейтера

Существенным параметром, который необходимо принимать во внимание при изготовлении детектора для маленьких грузов, является коэффициент усиления. В случае с детекторами, построенными с использованием ГЭУ, существует две основных схем достижения высоких коэффициентов усиления:

- **Одноэлектродная схема:** использование одного электрода под напряжением, близким к предельному.
- **Многоэлектродная схема:** использование каскада последовательно расположенных электродов с более низкими, по сравнению с одноэлектродной схемой, напряжениями на них.

На первый взгляд, многоэлектродная схема может обеспечить гораздо большие коэффициенты усиления. Однако существует физический предел на максимальное количество заряда в электронной лавине, называемый пределом Рейтера. Если суммарный заряд (первичная и вторичная ионизация) превышает значение этого предела, то вероятность возникновения электрического разряда резко возрастает. Это объясняется тем, что в данном режиме количество электрон-ионных пар экспоненциально растет с увеличением электрического поля в промежутке. Предел Рейтера зависит от количества первичной ионизации, типа газовой смеси, а также от геометрии разрядного промежутка. В случае с параллельным промежутком диапазон значений составляет [7]

$$Q_{max} = 10^6 \div 10^7 e^-. \quad (3.1)$$

Суммарный заряд в лавине можно определить как:

$$Q_{max} = N_e k_{max}(N_e), \quad (3.2)$$

где N_e — количество электронов первичной ионизации, $k_{max}(N_e)$ — максимальный коэффициент усиления при данном количестве электронов. Т.к. предполагается, что Q_{max} — постоянное значение, максимальный коэффициент усиления в случае одного электрона может достигать значений $> 10^6$.

Возможно существует ещё один параметр, который может влиять на значение предела Рейтера - напряжённость электрического поля в промежутке между электродами детектора вставить ссылку. Нами было решено проверить данную зависимость т.к. она потенциально может дать ответ на вопрос о том, какая схема детектора обеспечивает наибольший коэффициент усиления, а

также является наиболее надёжной. Под надёжностью понимается величина, дополнительная к вероятности возникновения пробоя при заданных параметрах эксперимента: конфигурации детектора и характеристик источника ионизации.

Идея проверки заключалась в следующем: в параллельный промежуток инжектировались электроны первичной ионизации. Если существует зависимость предела Рейтера от приложенного к параллельному промежутку поля, то также существует зависимость критического тока анода от поля между электродами. Пусть $k(N_{e1}, E)$ есть коэффициент усиления в индукционном промежутке, зависящий от количества частиц первичной ионизации и электрического поля в промежутке. Тогда количество заряда, образуемое в нем, можно выразить как:

$$Q(E) = N_{e1}k(N_{e1}, E). \quad (3.3)$$

При увеличении поля эта величина приближается к Q_{max} . Регистрируемый анодный ток I пропорционален $Q(E)$. Для данного значения N_{e1} можно определить максимальное значение поля в промежутке, при котором возникает разряд по резкому возрастанию анодного тока:

$$I_{max1} \propto Q_{max}(N_{e1}, E) \quad (3.4)$$

Теперь проведем аналогичное измерение для другого значения количества первичной ионизации N_{e2} . В соответствии с уравнениями 3.3 и 3.2 и при отсутствии какой-либо зависимости от поля максимальное значение анодного тока не должно измениться, но разряд наступит при отличном от первого эксперимента значении электрического поля. Если же наблюдается зависимость Q_{max} от поля, тогда изменится и максимальный ток, при котором происходит разряд.

Для проведения экспериментов был создан тестовый образец детектора, схему которого можно видеть на Рис.???. Он состоит из четырёх основных элементов: катодного электрода, усиливающего ГЭУ, инжектирующего ГЭУ и анодного электрода-коллектора. Принцип работы детектора следующий:

1. В дрейфовом промежутке с помощью внешнего радиоактивного источника создаётся первичная ионизация.
2. Под действием дрейфового поля электроны ионизации устремляются к усиливающему ГЭУ.
3. При прохождении через ГЭУ количество электронов увеличивается в зависимости от приложенного на него напряжения. Так обеспечивалась изменение "эффективной активности" источника.
4. Электроны вторичной ионизации проникают через инжектирующий ГЭУ в индукционный промежуток.

5. В индукционном промежутке происходит образование электронных лавин, которые попадают на электрод-коллектор.
6. По току с коллектора можно определить пробой и зафиксировать значения первичной ионизации в индукционном промежутке и электрического поля.

3.2. Изготовление детектора

Рассмотренная выше схема была применена при конструировании тестового детектора. Сначала из СТЭФ толщиной 1.5 мм были изготовлены рамки для размещения на них электродов ГЭУ. Чтобы обеспечить большую прозрачность для катодного электрода использован фольгированный СТЭФ толщиной 0.5 мм. Между катодом и усилительным ГЭУ расстояние составило 1.5 мм, между усилительным и инжектирующим ГЭУ — 2 мм. Размер параллельного промежутка был 1.5 мм.

Усилительный ГЭУ изготовлен из полиимидной плёнки толщиной 50 мкм, покрытой с двух сторон 5 мкм слоем меди. Размер отверстий — 70 мкм, шаг — 140 мкм [2]. Инжектирующий ГЭУ с целью увеличения прозрачности был использован с большим размером отверстий. Каждый электрод сначала приклеивался на рамку с помощью эпоксидной смолы. После этого рамки собирались вместе и проклеивались смолой на стыкующихся поверхностях и снаружи для обеспечения герметичности. Рабочий газ подводился по фторпластовым трубкам, которые были закреплены в нижней и верхней рамках.

Считывающая структура представляла собой пластину фольгированного СТЭФ, размещаемую под инжектирующим ГЭУ. Параллельный промежуток составляли нижний электрод инжектирующего ГЭУ и электрод-коллектор. Для уменьшения влияния статических электрических полей на детектор, он был помещён в корпус из алюминия, имеющий высоковольтные разъёмы типа LEMO для питания электродов и патрубки для подачи и отвода рабочего газа.

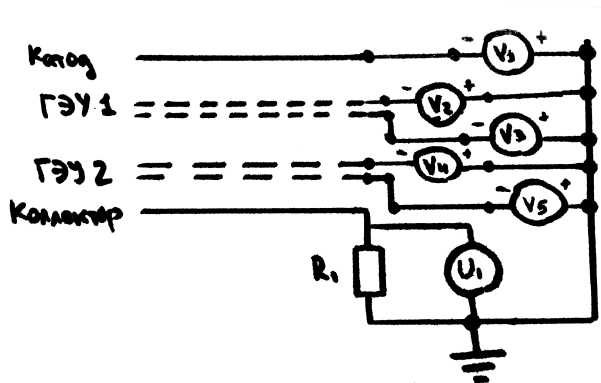


Рис. 3.1. Принципиальная электрическая схема детектора для проверки предела Рейтера. (Я её перерисую в редакторе)

Схему детектора можно видеть на Рис.3.1. Напряжение на каждый электрод подавалось с отдельного источника питания ($V_1 - V_5$), что обеспечивало гибкую настройку системы. Ток с электрода-коллектора протекал через резистор R_1 , падение напряжения на котором регистрировалось милливольтметром U_1 .

3.3. Проведение эксперимента

Для создания первичной ионизации в дрейфовом промежутке использовался источник с радиоактивным изотопом ^{109}Cd активностью $2 \cdot 10^7$ Бк, который излучает преимущественно рентгеновские фотоны с энергией 88 keV. Источник помещался сверху на катодную пластину детектора. Затем на электроды подавалось высокое напряжение чтобы обеспечить инжекцию заряда без предварительного умножения в параллельный промежуток. Активность источника была достаточной, чтобы зафиксировать ионизационный ток по падению напряжения на добавочном сопротивлении помощью цифрового милливольтметра. После того, как был получен требуемый уровень ионизации, проводилось измерение зависимости ионизационного тока от электрического поля в индукционном промежутке до момента пробоя, который легко определялся по скачку тока на нижнем электроде инжектирующего ГЭУ. Напряжения на ГЭУ и поле дрейфового промежутка при этом оставались постоянными.

Далее необходимо было увеличить инжекцию заряда в параллельный промежуток. Для этого напряжение ускоряющем ГЭУ поднималось при сохранении остальных напряжений постоянными. Затем повторялось сканирование по полю в индукционном промежутке до достижения пробойного предела.

3.4. Результаты

Первые эксперименты показали, что критическое напряжение, при котором начинаются пробои, действительно зависит от поля в индукционном промежутке. На Рис. 3.2

При различных количествах первичной ионизации, которые устанавливались коэффициентом усиления на ГЭУ1, было замечено, что частые (> 1 Hz) пробои наступали при различных значениях поля в индукционном промежутке.

Теперь представим, что у меня есть данные со второй серии экспериментов по пределу Рейтера

Для более детального изучения зависимости пробойного предела от электрического поля в параллельном промежутке была проведена ещё одна серия экспериментов, в которой измерения проведены в большем количестве точек по количеству первичной ионизации.

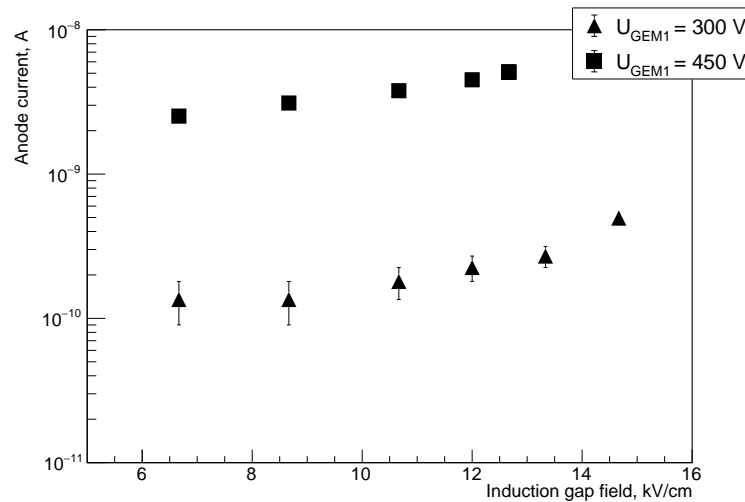


Рис. 3.2. Зависимость тока с электрода-коллектора от поля в индукционном промежутке. Напряжение на ГЭУ1 определяет количество частиц первичной ионизации.

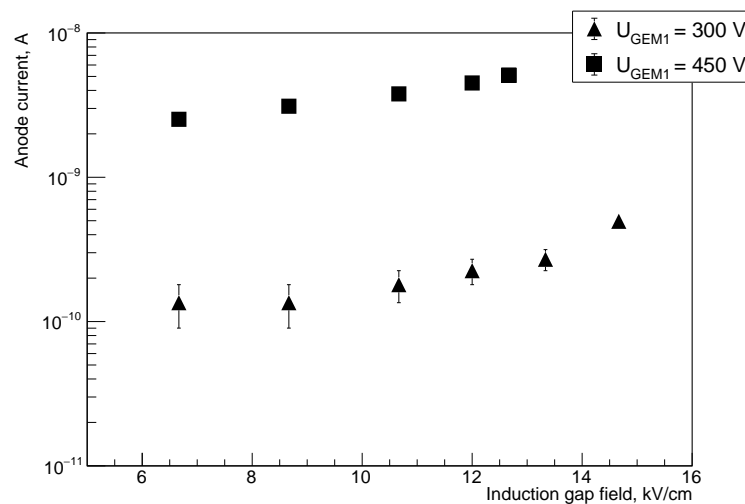


Рис. 3.3. Вторая серия экспериментов по определению зависимости пробойного предела от поля в параллельном промежутке. Напряжение на ГЭУ1 определяет количество частиц первичной ионизации.

Результаты показывают, что поле в индукционном промежутке убывает по закону *какому?* при увеличении инжектируемого в промежуток заряда. Таким образом, выявлена зависимость предела Рейтера от поля в индукционном промежутке. Более того, данный факт статистически подтвержден: *возможно, что стоит какие-нибудь стат. тесты проверить на этих данных.* Данный результат показывает, что применение схем с несколькими электродами более надежно т.к. тогда напряжение на каждом из них удастся снизить, тем самым уменьшить вероятность пробоя.

4. Исследование прототипа детектора для установки «Лазерный поляриметр»

4.1. Конструкция детектора

Для регистрации одиночных гамма-квантов, полученных обратным комптоновским рассеянием на пучках электронов, был спроектирован и изготовлен прототип детектора, использующего ГЭУ для усиления сигнала первичной ионизации. В конструкции применен тройной электрод с питанием от резистивного делителя. Основа детектора представляет собой многослойную плату из СТЭФ с массивом плоских металлических электродов, расположенных в её центральной части, которую можно видеть на Рис. ??

Электроды поделены на группы, каждая из которых регистрируется отдельной считывающей платой. Всего считывающих плат десять, и они установлены в специальные многоканальные разъемы на периферии основной платы. Front-end электроника включает в себя быстрые АЦП и ПЛИС для работы с ними. Далее сигнал по USB подается на компьютер. На данный момент разрабатывается программное обеспечивающее взаимодействие всех 10 плат и одновременное считывание события с детектора. Решено было использовать для последующих экспериментов только одну из плат, т.к. вычитывание данных с неё уже отлажено.

Электроды ГЭУ укреплены на рамках из 1.5 мм СТЭФ над считывающей структурой. Сверху на плату закрепляется герметичный кожух из СТЭФ с трубками для ввода и вывода газовой смеси. Сборка детектора осуществляется в корпусе из листового алюминия.

Данный детектор отличается от аналогов большей гранулярностью, что даст большую точность определения координат событий. (может ещё что написать)

4.2. Особенности сбора и обработки сырых данных

Каналы детектора объединены в группы по 100 (центральная часть) или 120 (периферия) каналов. Каждая группа скоммутирована на отдельный разъем, к которому подключены два многоканальных АЦП. Одновременно можно вычитывать данные со всех каналов. При поступлении сигнала с триггера, схема начинает последовательно раз в 125 нс вычитывать заряд со всех каналов. Таким образом вычитывание происходит 100 раз. Каждый отсчет времени будем в дальнейшем называть «кадром», а массив данных о заряде для каждого из каналов группы и каждого кадра из 100 назовем «событием».

Из-за технических особенностей схемы нулевой уровень сигнала составляет 7400 каналов АЦП. Сигнал, соответствующий пришедшей на электрод

ионизации, представляет собой импульс отрицательной полярности, который имеет резкий передний фронт (1 кадр) и экспоненциально затухающий задний фронт (3-10 кадров в зависимости от суммарного заряда). Для последующей обработки сигнала, из него необходимо вычесть пьедестал. С этой целью в программе управления считывающей платой реализована возможность получения усредненных данных о пьедесталах, которые затем записываются в отдельный файл формата ТХТ. На Рис. 4.1 представлены гистограммы для пьедесталов одной считывающей платы.

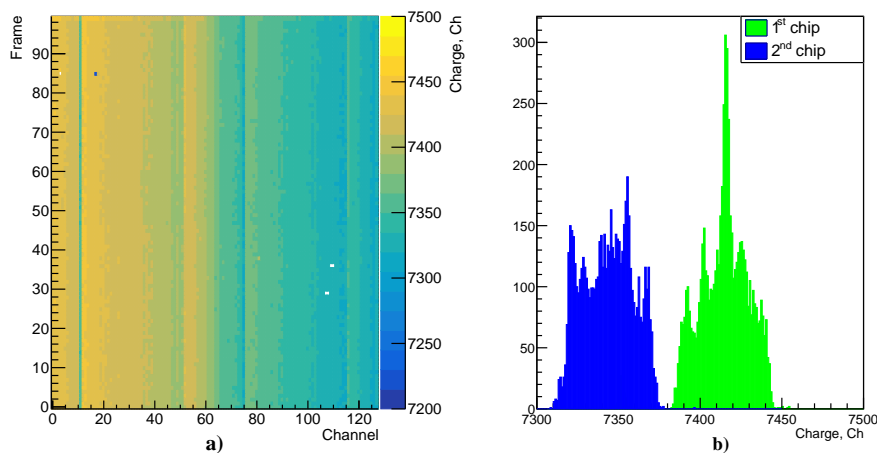


Рис. 4.1. а): Карта пьедесталов АЦП. По горизонтальной оси обозначены номера каналов одной группы (Channel). По вертикальной оси — кадры (Frame). Значения заряда показаны на цветовой шкале и лежат в пределах 7200–7500 каналов АЦП (Ch). б): Распределение заряда по каналам для первого и второго чипа считывающей платы

Можно заметить, что существует как разброс значений пьедестала в одном чипе, так и между чипами в плате. Поэтому решено было вычитать из сигнала пьедестал, соответствующий данному каналу.

События последовательно записываются в ТХТ-файл. Формат вывода следующий: строка соответствует одному кадру и состоит из 128 чисел. Всего таких строк в событии 100. 101-я строка содержит номер кадра, с которого началось вычитывание значений АЦП. Данная информация важна по следующей причине: микросхемы АЦП непрерывно вычитывают заряд с каналов, но ПЛИС возвращает событие только при активации триггера. Это сделано для того, чтобы исключить накопление заряда на входах АЦП и искажения данных о сигнале. Ввиду возможного разброса параметров электронных компонентов внутреннего pipeline АЦП, необходимо определять пьедесталы не только для каждого канала, но и для каждого кадра в канале. Поэтому номер канала в последней строке события дает необходимую привязку к физическим кадрам АЦП и позволяет правильно вычитать пьедесталы.

В ходе работы с прототипом детектора было обнаружено, что некоторые каналы имеют на порядок больший уровень шума, поэтому решено было их значения занулять и в анализе не использовать.

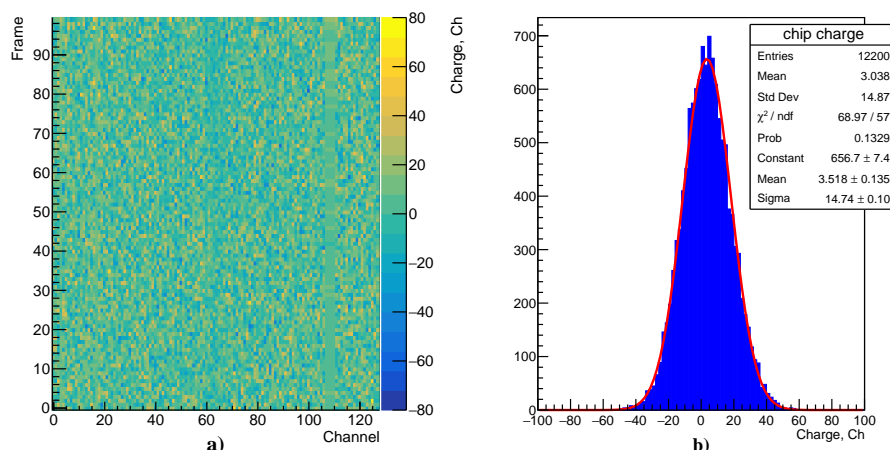


Рис. 4.2. а): Вид шумового события после вычитания пьедестала б): Распределение заряда в шумовом событии

Рис. 4.2 показывает вид одного шумового события и распределение заряда в кадрах и каналах. Важным значением, которое можно извлечь уже из одного шумового события является уровень шумов. Его можно определить как корень из дисперсии распределения на Рис. 4.2 б). Шумы в данном эксперименте составили ≈ 15 каналов АЦП. Если взять несколько шумовых событий, то можно уточнить данное значение. Более того, записывая данные через равные промежутки времени, можно зафиксировать наличие дрейфа уровня шумов и их среднего значения. Такое исследование тоже было проведено. Его результаты показали, что уровень шумов со временем меняется незначительно (Рис.4.3.)

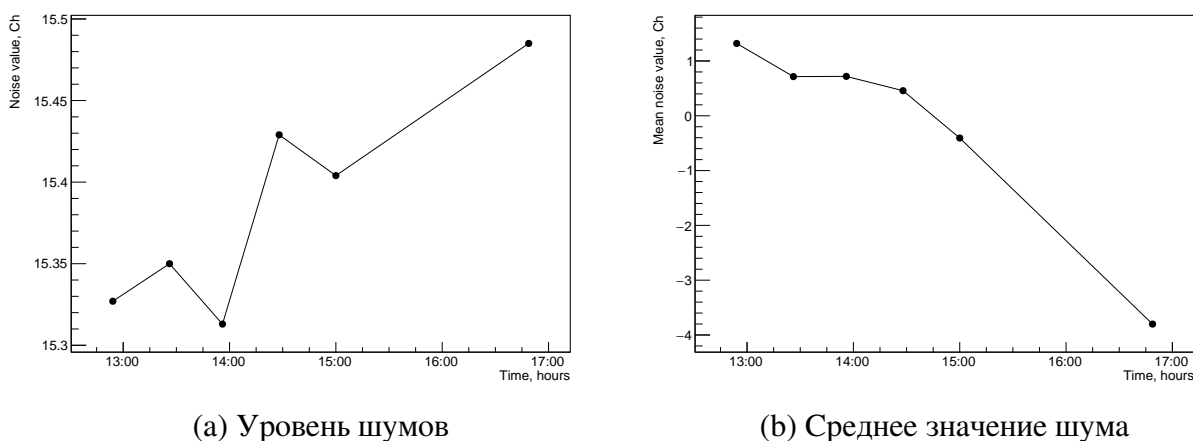


Рис. 4.3. Временной дрейф параметров шумовых событий: уровня шума и среднего значения шума. Каждая точка - среднее по $3 \cdot 10^7$ значений. В обоих случаях наблюдается линейный тренд.

Относительное изменение уровня шума за 4 часа составило 0.87 %, а дрейф среднего значения – 0.06 %. Такими малыми изменениями можно пренебречь при дальнейшем анализе экспериментальных данных.

4.3. Обработка сигнальных событий

Электронная лавина обычно регистрируется не одним каналом считывающей структуры, а несколькими. Это вызвано диффузией носителей в газовых промежутках детектора, что вызывает увеличение поперечных размеров области с носителями. Назовем такое распределение заряда от одной электронной лавины кластером. На мониторе события, который представлен на Рис. 4.4, можно видеть группы вертикальных желтых полос. Это и есть кластеры. Заряд в них экспоненциально убывает со временем. Для анализа же требуется только значение с первого кадра, где наблюдается превышение уровня заряда над фоном.

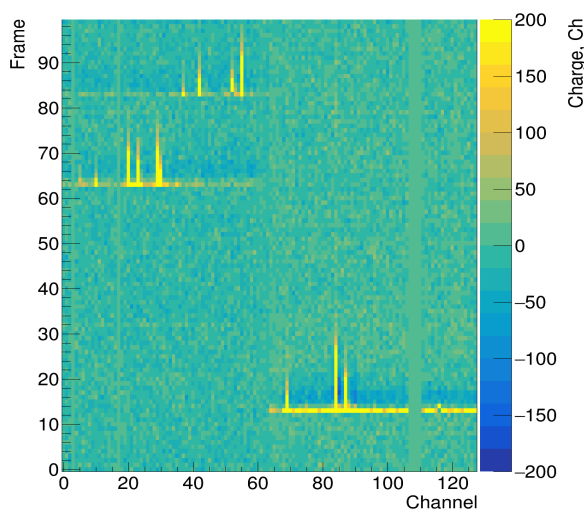


Рис. 4.4. Вид сигнального события. По вертикальной оси отложены кадры, по горизонтальной - канал. Цвет показывает значение заряда в конкретном канале и кадре. В данном событии зафиксировано три кластера (два в первом чипе и один во втором)

Заряд кластера является ключевой характеристикой при определении коэффициента усиления детектора. Поэтому необходим алгоритм, который ассоциирует группу каналов с кластером и вычисляет его заряд. С этой целью для детектора «Лазерного поляриметра» на языке Python написана библиотека, осуществляющая обработку первичных данных с детектора. В ней реализованы следующие алгоритмы:

- предобработка данных события:
 - чтение файлов «сырых данных»
 - вычитание пьедесталов
 - маскировка шумовых каналов
- фильтрация сигнальных событий

- привязка номера канала АЦП к координатам считывающей площадки на плате
- нахождение кластера и определение его заряда

Особенности предобработки данных обсуждались выше (см. п. 4.2). Рассмотрим работу остальных алгоритмов.

Чтобы привязать канал АЦП к координатам считывающей площадки, необходимо знать карту каналов. Она была получена путём прямого измерения и сверена со схемой считывающей платы. Необходимость измерения в первую очередь была продиктована высокой плотностью расположения электродов на плате, а так же необходимостью проверки работоспособности её электрических соединений.

	1	2	3	4	5	6	7	8											
1	4	11	24	31	44	51	71	80											
2	1	10	21	30	41	50	70	77											
3	3	16	23	36	43	56	72	83											
4	2	13	22	33	42	53	69	82											
5	8	15	28	35	48	55	75	84											
6	5	14	25	34	45	54	74	81	91	94	100	101	111	114	120	121			
7	7	20	27	40	47	60	76	87	90	96	97	107	110	116	117	127			
8	6	17	26	37	46	57	73	86	92	93	103	106	112	113	123	126			
9	12	19	32	39	52	59	79	88	89	99	102	108	109	119	122	128			
10	9	18	29	38	49	58	78	85	95	98	104	105	115	118	124	125			
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16			

(а) Периферийная часть

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12							
1	1	10	21	30	41	50	79	88	99	108	119	128	1						
2	4	11	24	31	44	51	78	85	98	105	118	125	2						
3	2	13	22	33	42	53	76	87	96	107	116	127	3						
4	3	16	23	36	43	56	73	86	93	106	113	126	4						
5	5	14	25	34	45	54	75	84	95	104	115	124	5						
6	8	15	28	35	48	55	74	81	94	101	114	121	6						
7	6	17	26	37	46	57	72	83	92	103	112	123	7						
8	7	20	27	40	47	60	69	82	89	102	109	122	8						
9	9	18	29	38	49	58	71	80	91	100	111	120	9						
10	12	19	32	39	52	59	70	77	90	97	110	117	10						
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12							

(б) Центральная часть

Рис. 4.5. Карты расположения считывающих площадок и номера каналов, которые им соответствуют. Представлено два случая расположения: для платы из периферийной и центральной областей. В цветных клетках указан номер канала АЦП, соответствующий данной считывающей площадке. Цифры вокруг цветной области - координаты считывающих площадок.

Возьмем для примера центральную область. Считанное из файла событие преобразуется во временный двумерный массив (128×100), а затем в соответствии с картой каналов данные из него перегружаются в трехмерный массив ($12 \times 10 \times 100$), первые две координаты массива соответствуют координатам считывающей структуры. Восемь каналов: 60 ÷ 67 не используются, и входы АЦП, соответствующие им, не подключены к считывающей структуре. Дальнейшая работа проводится с этим трехмерным массивом.

В ходе работы было обнаружено, что при регистрации кластера с большим значением заряда нулевой уровень шумовых каналов смещается. Результат этого виден на Рис. 4.4, где средний уровень кадра находится в желтой области, что говорит о его смещении на 100-200 каналов. Т.к. при регистрации кластера этот систематический сдвиг будет смещать значение каждого канала, то суммарная ошибка определения заряда кластера возрастет в $\sqrt{N_{Ch}}$ раз, где N_{Ch} – количество сработавших каналов. Поэтому необходимо каким-то образом произвести поправку на систематический сдвиг нулевого уровня заряда для каждого кадра.

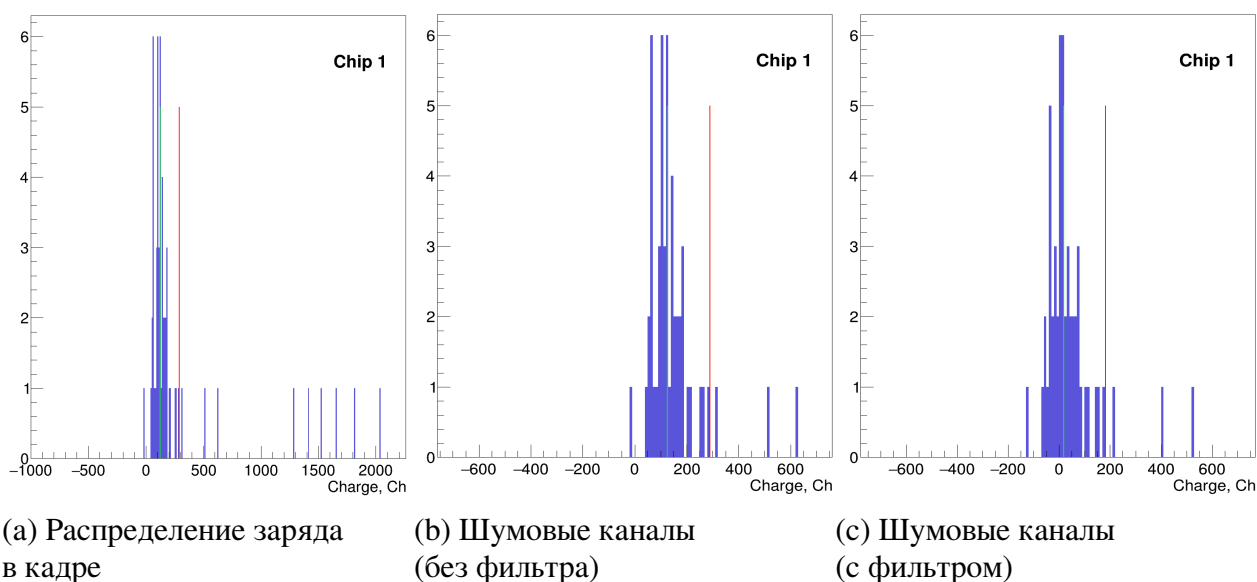


Рис. 4.6. Распределение заряда в сигнальном кадре. Красная вертикальная линия показывает среднее значение по распределению. Зеленая – медиану распределения. Медиана дает более точную оценку среднего по шумам, что позволяет сделать поправку и сместить средний уровень кадра к нулю.

Если построить распределение по заряду в каналах одного кадра, то можно заметить, значения заряда шумовых каналов сгруппированы вблизи нуля, а заряд от сигнальных каналов находится далеко справа от нуля (Рис. 4.6а.) Более того, на Рис. 4.6b виден сдвиг среднего значения шумов относительно нуля. Можно заметить, что использование обычного порогового фильтра в данном случае малоэффективно по двум причинам:

1. Систематический сдвиг нулевого значения канала может стать причиной ошибочного распознавания шумовых каналов, как сигнальных
2. При малом заряде кластера сигнальные каналы могут быть приняты за шумовые

Так же непонятно, как определять пороговое значение для разделения сигнала и шума? Для решения этой задачи была реализована идея медианного алгоритма, графическое представление которой можно видеть на Рис.4.6. Суть алгоритма заключается в вычислении медианы распределения по заряду для отдельного кадра. Причем при небольшом количестве сработавших каналов медиана достаточно точно описывает среднее значение заряда по шумовым каналам, которое, после вычитывания пьедесталов, должно равняться нулю. Если сдвинуть значение заряда в каждом канале на вычисленную медиану, то это позволяет подавить систематический сдвиг нулевого уровня в кадре.

Литература

- [1] Шехтман Л.И. Быстродействующие координатные газовые детекторы высокого разрешения. 2012.
- [2] Sauli F. A new concept for electron amplification in gas detectors. 1997.
- [3] Букин А.Д. Дербенев Я.С. Кондратенко А.М. и др. Препринт № 75-64 ИЯФ СО АН СССР. 1975.
- [4] T.Maltsev V.Bobrovnikov V.Kudryavtsev L.Shekhtman. Development of high-resolution GEM-based detector for the extracted electron beam facility at the VEPP-4M collider. 2017.
- [5] А. А. Соколов И. М. Тернов. О поляризационных и спиновых эффектах в теории синхротронного излучения. 1963.
- [6] Скринский А. Н., Шатунов Ю. М. Прецизионные измерения масс элементарных частиц на накопителях с поляризованными пучками // Усп. физ. наук. 1989. Т. 158, № 6. С. 315–326.
- [7] Fonte V. Peskov P. Research on discharges in micropattern and small gap gaseous detectors. 2019.