### Titel der Arbeit

### BACHELORARBEIT

zur Erlangung des akademischen Grades Bachelor of Science (B. Sc.) im Fach Physik



eingereicht an der Mathematisch-Naturwissenschaftlichen Fakultät Institut für Physik Humboldt-Universität zu Berlin

> von Herrn Jan-Lukas Krieg geboren am 09.01.1995 in Berlin

### Betreuung:

- 1. Prof. Dr. Thomas Lohse
- 2. Priv.-Doz. Dr. K. Hennig

eingereicht am: 10. Februar 1999

# Widmung

Hier folgt dann eine Widmung.

# Contents

1	Ers	tes Kapitel
	1.1	Erster Abschnitt Kapitel 1
		1.1.1 Erster Unterabschnitt
<b>2</b>	gan	nma-Astronomie
	2.1	Quellen und Entstehung von hochenergetischer Strahlung
		2.1.1 bottom up
		2.1.2 top down
	2.2	Detektion von Strahlung
		2.2.1 Luftschauer
		2.2.2 Cherenkov Strahlung
		2.2.3 Detektion mit Teleskopen
3		Cherenkov Telescope Array
4		lanalyse
	4.1	CCD Kameras
	4.2	Verwendete Kamera
	4.3	Helligkeit der Bilder
	4.4	Korrelation der Werte
		4.4.1 AbhÄngigkeit von der Belichtungszeit
		4.4.2 AbhÃngigkeit vom gain
	4.5	Fazit
5	Poi	ntingmodell
	5.1	Koordinatens des MST
	5.2	Kameras des MST
	5.3	Entwicklung von Pointingmodellen
	5.4	Vereinfachtes Pointingmodell für feste Azimutwerte

# List of Figures

## List of Tables

### gamma-Astronomie

Die Astronomie ist die Wissenschaft des Universums und beschreibt die Bewegung und Eigenschaften von Himmelsk $\tilde{A}$ ¶rpern wie Planeten oder Galaxien, interstellarer Materie und Strahlung. Daten ueber diese Objekte werden in der Regel ueber die Detektion von Photonen (sowohl im sichtbaren als auch im unsichtbaren Bereich) gesammelt. Photonen haben den Vorteil, dass sie nicht wie geladene Teilchen durch elektromagnetische Felder abgelenkt werden und deutlich leichter zu detektieren sind als Neutrinos. Die VHE- (very high energy) Astronomie besch $\tilde{A}$ ftigt sich mit Strahlungsquellen, die so hochenergetisch sind, dass sie nicht thermischen Ursprungs sind. Diese liegen in der Gr $\tilde{A}$ ¶ $\tilde{A}$  $\tilde{Y}$ enordnung von 100 GeV und dar $\tilde{A}$  $\frac{1}{4}$ ber.

### 1.1 Quellen und Entstehung von hochenergetischer Strahlung

Die Entstehung der hochenergetischen Strahlung laesst sich durch zwei Prinzipien erklaeren:

### 1.1.1 bottom up

Hierbei werden hochenergetische Photonen durch die Wechselwirkung von hochrelativistischen Teilchen erzeugt. Durch fliegen zum Beispiel geladene Teilchen durch Materie wie eine Gaswolke so werden durch Bremsstrahlung bei Annaeherung der Teilchen an die Atome des Mediums Photonen abgestrahlt. Einen Speziallfall der Bremsstrahlung erhaelt man, wenn man die geladen Teilchen durch die Lorentzkraft in Magnetfeldern ablenkt. Die emittierte Strahlung wird in diesem Fall Synchrotronstahlung genannt. Desweiteren koennen Photonen auch durch den inversen Comptoneffekt einen Teil des Impulses aufnehmen.

### 1.1.2 top down

In diesem Schema wird die Strahlung durch ZerfÄlle von massiven Teilchen freigesetzt. Diese Teilchen kĶnnen auch zur dunklen Materie gehĶren, sodass man hoffen kann, durch diese Forschung Fortschritte auf diesem Gebiet zu machen.

### 1.2 Detektion von Strahlung

Da die Erdatmosphaere nicht fuer jede Strahlung durchsichtig ist, bietet sich die Moeglichkeit Teleskope im Weltall zu platzieren oder durch indirekte Messsung am Boden Daten zu sammeln. Im folgenden wird sich mit der zweiten Variante beschaeftigt.

#### 1.2.1 Luftschauer

Treten hochenergetische Photonen in die Materie ein, so wechselwirken sie mit dieser ueber Paarbildung. Das entstehende Elektron bzw Positron verliert daraufhin Energie durch Bremstrahlung, worauf die entstehenden Photonen wieder durch Paarbildung wechselwirken koennen. Somit steigt die Anzahl der Teilchen exponentiell an und die durchschnittliche Energie nimmt exponentiell ab, bis die Teilchen ioniserend sind und der Schauer verschwindet. Die entstehenden Teilchen lassen sich nicht direkt nachweisen, da der Schauer bereits in einer Hoehe von ca 10km verschwindet.

#### 1.2.2 Cherenkov Strahlung

Cherenkov Strahlung tritt auf, wenn geladene sich Teilchen in Materie schneller als Photonen bewegen und låsst sich analog zum åceberschallknall erklåren. Das geladene Teilchen polarisiert auf seiner Trajektorie die einzelnen Atome, die somit Licht sphaerisch abstrahlen. Da sich das Teilchen allerdings schneller als das Licht bewegt, entsteht ein Kegel konstruktiver Interferenz. Somit entsteht ein Lichtblitz, der sich kegelfoermig mit dem Oeffnungswinkel  $\theta = \arccos\left(\frac{1}{\beta n}\right)$  ausbreitet.

#### 1.2.3 Detektion mit Teleskopen

Da aufgrund der Atmosphaere weder das primaere Photon noch die Teilchen des Luftschauers detektiert werden koennen, versucht man die Cherenkovstrahlung, die durch den Luftschauer entsteht zu detektieren. Dazu muss eine grosse Flaeche abgedeckt werden, da selbst bei vertikaler Einstrahlung der Schauer einen Durchmesser von ca 250m haben kann

# Das Cherenkov Telescope Array

Mit dem Bau des Cherenkov Telescope Arrays (CTA) werden verschiedene Ziele verfolgt:

### Bildanalyse

Zu Beginn war der MST Protoyp in Adlershof noch nicht mit einem Cherenkovdetektor ausgestattet, sondern nur mit einfachen CCDs. Mit diesen wurde die Helligkeit des Nachthimmels beobachtet.

#### 3.1 CCD Kameras

#### 3.2 Verwendete Kamera

Das MST ist mit verschiedenen Kameras ausgestattet, wobei nur Bilder der sogenannten Sky-CCD verwendet wurden. Die Sky-CCD ist eine ist eine Kamera des Typs Prosilica GC 1350 mit folgenden technischen Daten.

Die Bilder wurden mit mit drei verschieden Belichtungszeiten (1s, 10s und 20s) und vier verschieden gain-VerstÄrkungsstufen (0dB, 7dB,14dB und 21dB) aufgenommen. Die Bilder wurden in Schwarz-WeiÄŸ mit einer Farbtiefe von 8Bit aufgenommen, das heiÄŸt jedem Pixel wird ein Wert von 0 bis 255 zugewiesen, wobei der Wert 255 der maximalen Helligkeit entspricht.

### 3.3 Helligkeit der Bilder

Um die Helligkeit der Bilder zu bestimmen wurde auf das arithmetische Mittel verzichtet, da dieses durch den Einfluss hei Äyer Pixel in Richtung zu hoher Helligkeit verschoben wird. Hei Äye Pixel sind Pixel, die nicht ordnungsgem Ä Äy funktionieren und nicht proportional auf das einfallende Licht reagieren, sondern schneller hell werden. Gerade bei lÄngeren Belichtungszeiten kommt es so vor, dass diese Pixel auch bei eher dunklen Bildern des Nachthimmels den maximalen Helligkeitswert annehmen. Um diesen Effekt zu minimieren, wurde jeweils der Median der Verteilung berechnet. Da die Helligkeit der Pixel der Digitalkamera nur ganzzahlige Werte annehmen kann, aber gerade im dunklen Bereich eine prÄzisere Helligkeit erreicht werden soll, wurde die Verteilung innerhalb eines Bins als kontinuierlich. Zudem wurde noch die Breite der Verteilung berechnet. Dazu wurde der Bereich einer Standardabweichung also 37, % links und rechts des zuvor berechneten Medians gewählt.

Zur Analyse des Zusammenhangs der Belichtungszeit bzw des gains auf die Helligkeit der Bilder wurde der Datensatz "run 199" verwendet, der am von bis aufgenommen wurde. F $\tilde{A}_4^1$ r jedes einzelne Bild wurde die Belichtungszeit und der

gain sowie wie oben beschrieben der Median der Helligkeitsverteilung sowie deren Breite bestimmt

### 3.4 Korrelation der Werte

Im folgenden soll untersucht werden, wie sich Helligkeit und Breite in AbhÄngigkeit der Belichtungszeit und des gains verhalten.

### 3.4.1 AbhÄngigkeit von der Belichtungszeit

Eine lÄngere Belichtungszeit bedeutet, dass die Blende der Kamera lÄnger geĶffnet bleibt. Daraus folgt die Erwartung, dass die Anzahl der detektierten Photonen proportional steigt und somit auch der Median der Helligkeitsverteilungen.

### 3.4.2 AbhÃngigkeit vom gain

#### 3.5 Fazit

### Pointingmodell

Das Pointing von Teleskopen beschäftigt sich damit, dass das Teleskop so ausgerichtet wird, wie es erwä $\frac{1}{4}$ nscht ist. Häufig ist das Problem, dass die eingestellte Position nicht exakt mit der gewä $\frac{1}{4}$ nschten Position ä $\frac{1}{4}$ bereinstimmt. Grä $\frac{1}{4}$ nde dafä $\frac{1}{4}$ r kä¶nnen Fehler in der Präzision oder auch die Elastizität einzelner Bauteile sein. Da man die aufgenommen Daten mit den Bekannten Postionen am Himmel vergleichen kann, kann man versuchen ein Modell zu finden, welches die Fehler verkleinert oder im Idealfall sogar eliminiert.

#### 4.1 Koordinatens des MST

Als geeignetes Koordinatensystem  $f\tilde{A}_{4}^{1}r$  den Betrieb eines Teleskops erweist sich ein mit zwei Winkeln zu beschreibendes System, das den Kugelkoordinaten Ähnelt. Der Azemutwinkel behÄlt seinen Namen und zeigt in der Regel bei 0° in Richtung Norden. Der Polarwinkel behÄlt ebenfalls seine Bedeutung und wird Elevation genannt.

### 4.2 Kameras des MST

Der Prototyp des MST besitzt drei Kameras in der Mitte des Reflektors. Die Sky-CCD, f $\tilde{A}_4^1$ r die im hier folgenden ein Pointingmodell entwickelt wird, ist schr $\tilde{A}_5$ g montiert, sodass sie am Detektorarm vorbei guckt um Bilder des Nachthimmels aufzunehmen. Aus diesen Bildern lassen sich mithilfe der Astrometry-Software die Koordinaten der Kamera bestimmen, die als die wahren Koordinaten angenommen werden.

### 4.3 Entwicklung von Pointingmodellen

Da man aus den gew $\tilde{A}_{4}^{1}$ nschten Koordinaten der CCD die Koordinaten des Drives bestimmen l $\tilde{A}$ sst, dr $\tilde{A}_{4}^{1}$ ckt man sie als Funktion voneinander aus. az $_{D} = f_{az}(az_{C}, el_{C})el_{D} = f_{el}(az_{C}, el_{C})$  Diese Funktionen werden so optimiert, dass die Gleichung m $\tilde{A}$ ¶glichst gut erf $\tilde{A}_{4}^{1}$ llt wird.

### 4.4 Vereinfachtes Pointingmodell für feste Azimutwerte

ZunÃchst wurde ein Datensatz (run281), bei dem die vier feste Elevationswerte am Drive eingestellt wurden, verwendet. In diesem Modell wird die Position der Kamera durch zwei Drehungen beschrieben (eine um die x-Achse und eine um die z-Achse). Somit lÃsst sich die Position des Drives bzw der Kamera durch die Richtungsvektoren beschreiben. Da sich diese Vektoren durch Transformationen die unabhÃngig von el und az sind ineinander ýberfýhren lassen, kann das Modell auch entwickelt werden, indem die Drive und CCD Koordinaten in 5.3 untereinander tauscht. Das hat zum Vorteil, dass man die Funktionen nur fýr eine Variable fitten muss. Die Richtungsvektoren lassen sich durch zwei weitere Drehungen um den Elevationswinkel und den Azimutwinkel in Position bringen. Aus den resultierenden Vektoren lassen sich wiederum die wahren Azimut- und Elevationswerte bestimmen. az=arctan  $\left(\frac{y}{x}\right)el=arcsin(z)$  wobei x,y und z den einzelnen Koordinaten der Vektoren entsprechen. Somit ergeben sich für dieses Modell folgende Funktionen. Hier müssen noch die beiden Winkel durch Fits am Datensatz bestimmt werden.

# Selbst"andigkeitserkl"arung

Text der Selbständigkeitserklärung.