



酒井恒一、村上豪、本間達朗、石井宏明、 吉川一朗(東京大学)、吉岡和夫(立教大学) ^{発表者連絡先:ksakai@eps.s.u-tokyo.ac.jp}











EUV検出器の設計



Non-flight Stepping Motor

検出器は5段に設置されたMCPと電子雲の位置検出器としてレジスティブアノード(RAE)の 組み合わせを用いる。量子効率を上げるため光電物質としてCsIをMCP表面に蒸着する。 CsIは強い潮解性を持つため地上では検出器を真空容器内に収め、真空に保つ。



観測器の感度:絶対値較正試験(計画)

EXCEEDミッションは惑星プラズマの密度・エネルギーの定量を目標とする。 観測される光量の絶対値を決めることが重要である。







Detector

Ray path of the EUV

Gimbal

EUVは大気中を透過しないため真空中で測定を行う。チェンバ内に設置したジン バルを回転させることにより直達光と反射光の測定を切り替える。





