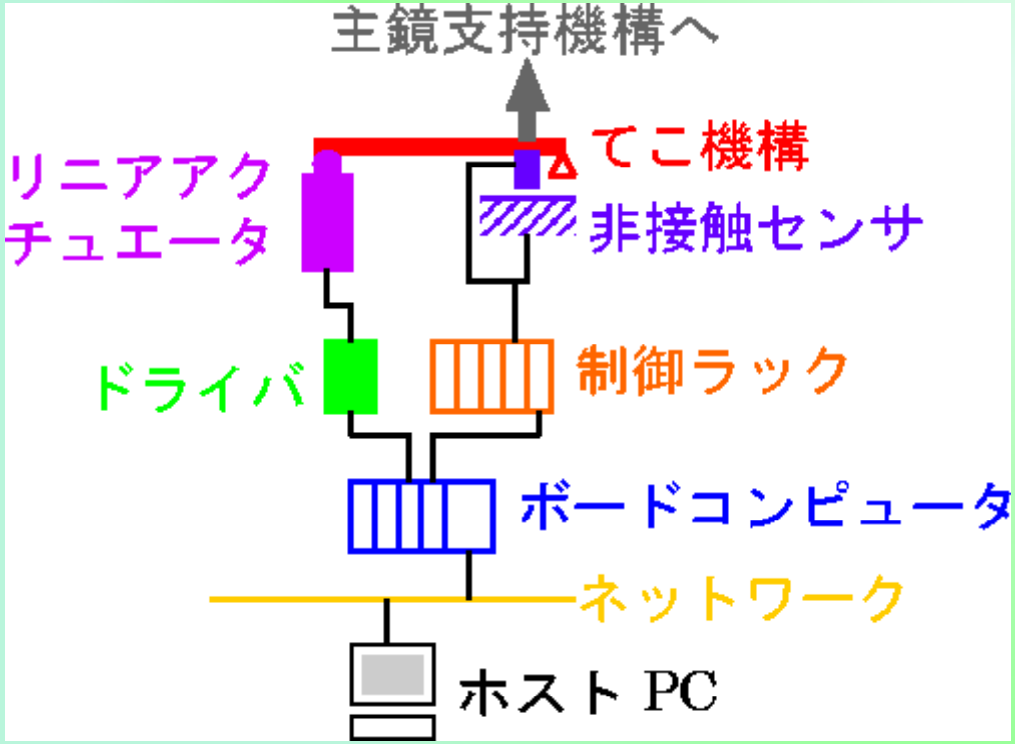
主鏡位置制御機構の試験進捗状況

京都大学　理学研究科　　森谷友由希

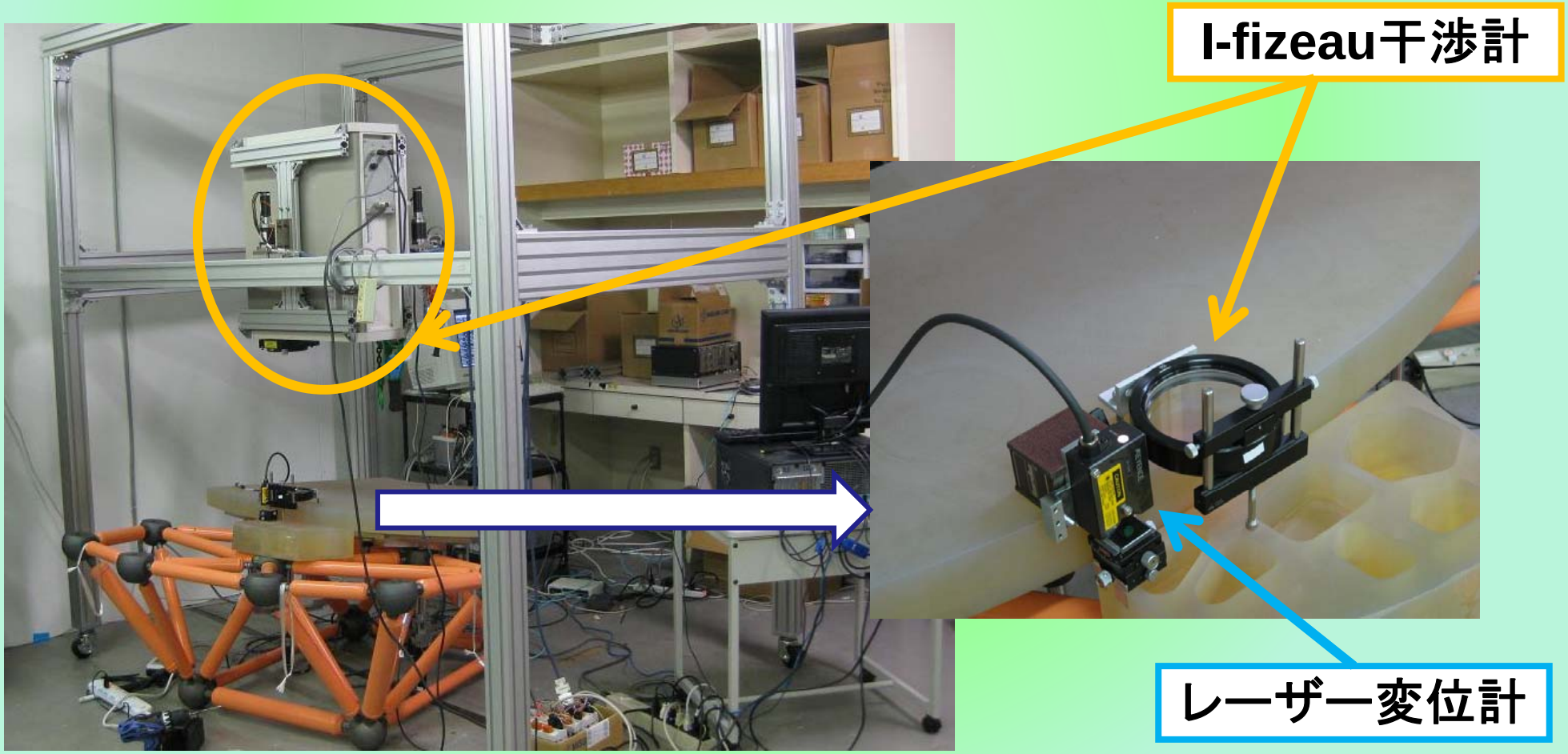
主鏡位置制御機構

- 主鏡の位置をフィードバックしながらアクチュエータで制御



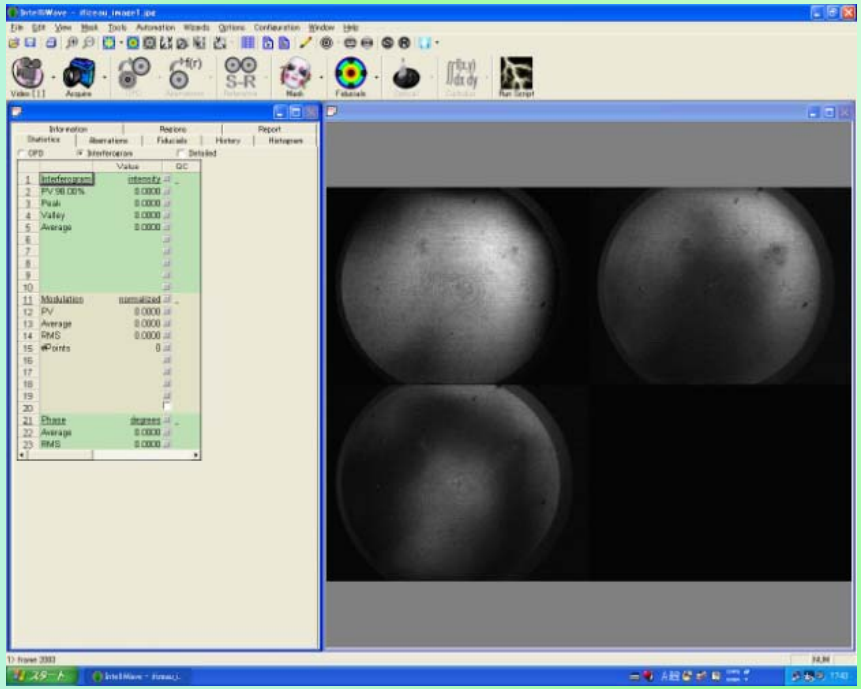
試験の進捗状況 1

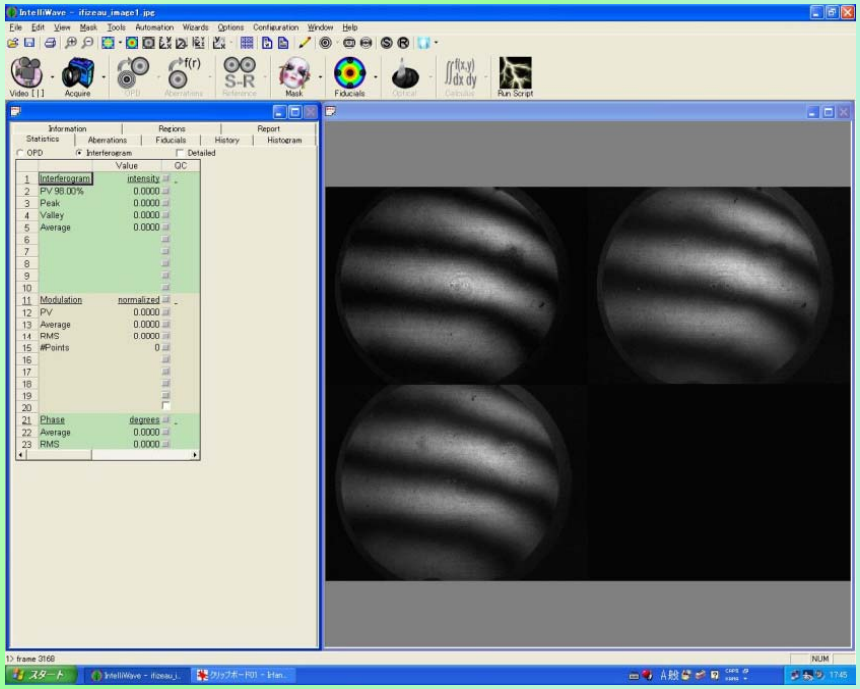
- 主鏡支持機構の1/6部分+内周セグメント
- レーザー変位計、I-fizeau干渉計と同時測定



試験の進捗状況 2

- アクチュエータに送るパルス数に『ロス』がある

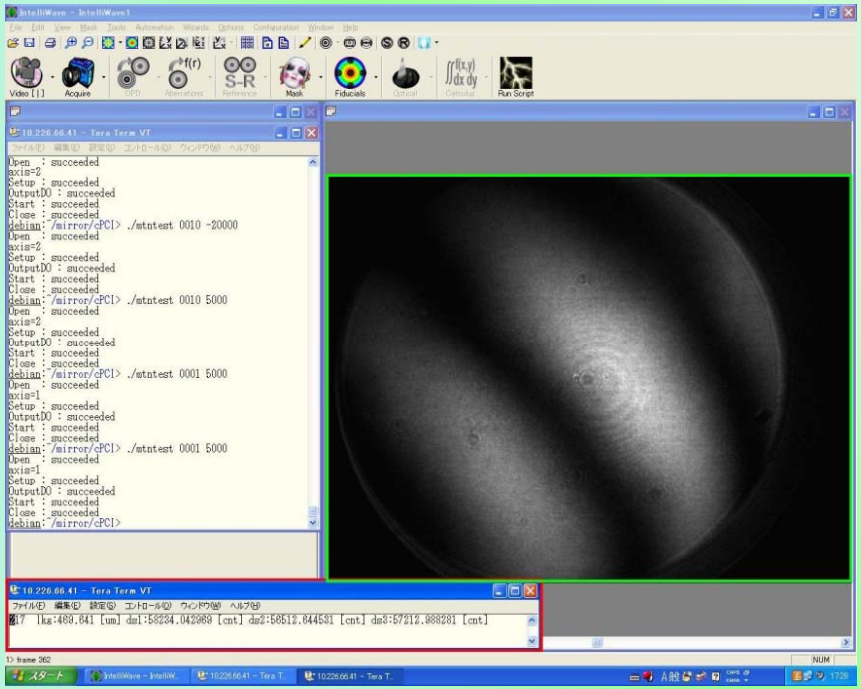


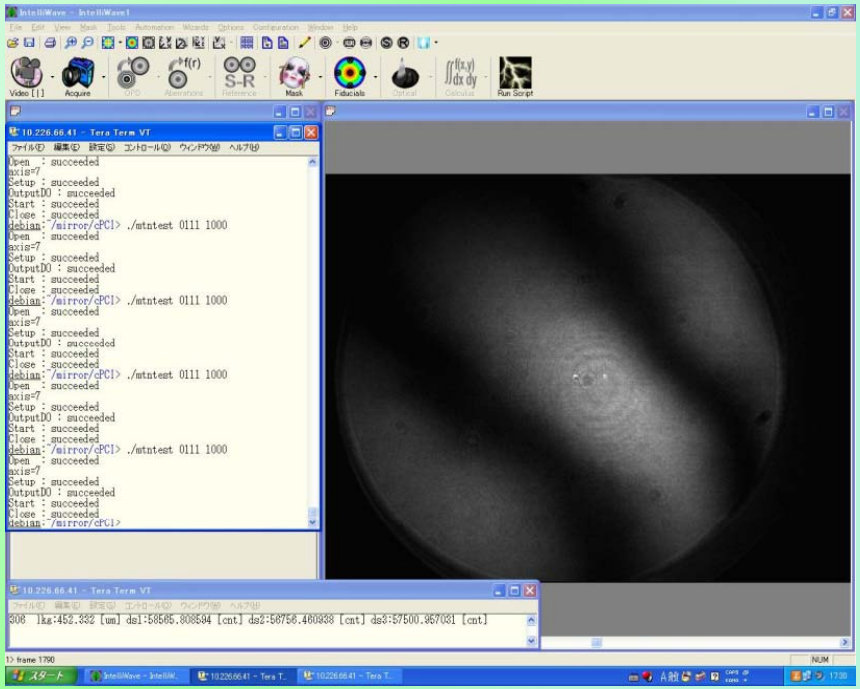


10000パルス送り約17um上昇させたときの干渉縞の様子

試験の進捗状況 2

- アクチュエータに送るパルス数に『ロス』がある
- 『ロス』を加味して送るパルス数を決める

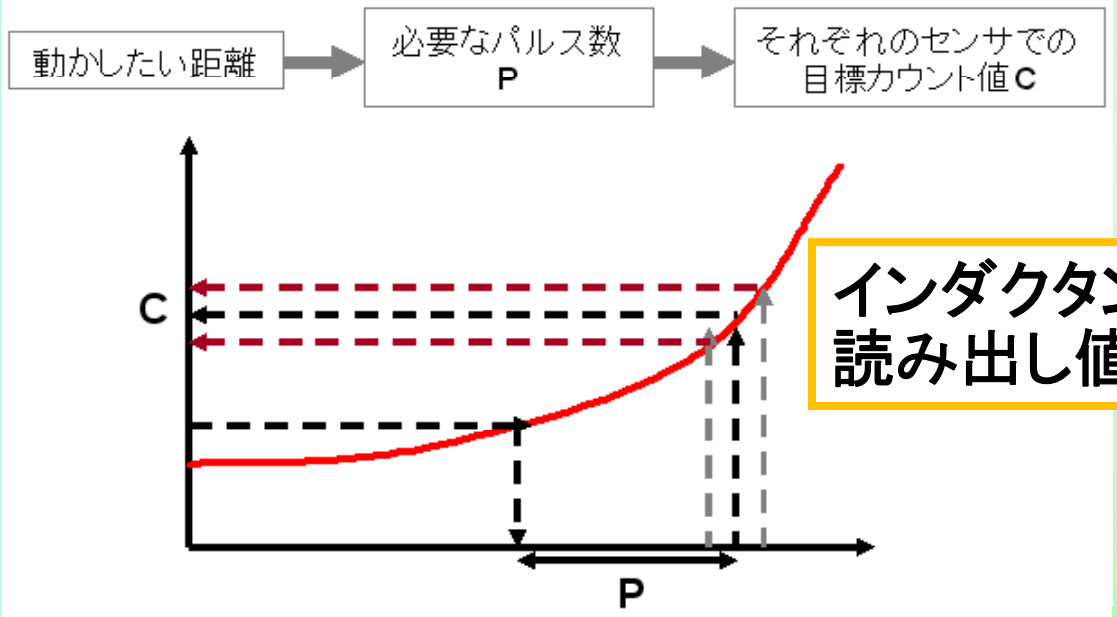




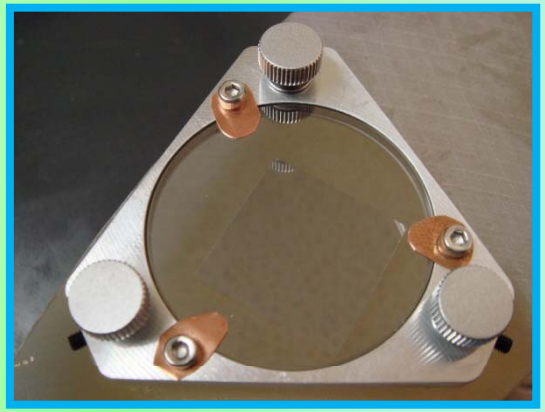
10000パルス送り約17um上昇させたときの干渉縞の様子

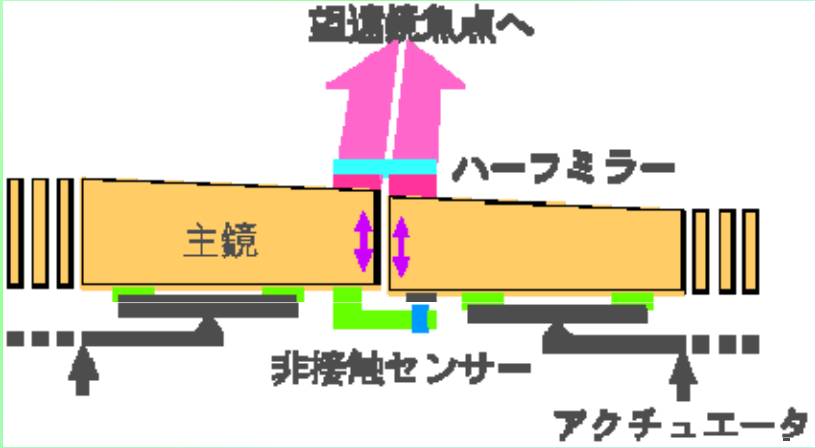
これから

- 目標位置に1分程度で到達できるようにする
- 位相測定カメラシステムも加えて試験



インダクタンスセンサの
読み出し値---パルス表





位相測定カメラシステム