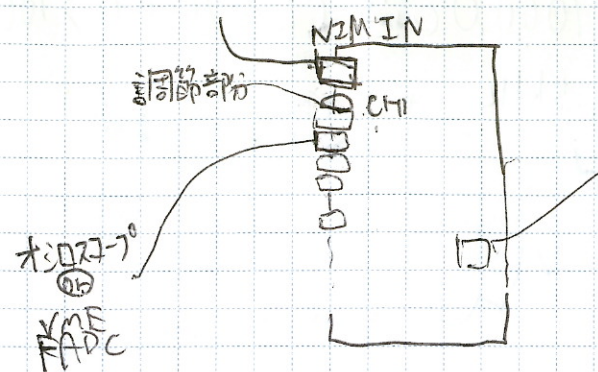


16年8月9日 ☆LED Driver 光量調節の確認



~~調節部~~
調節ねじをまわし
波形の変化(上下の動き)
を見る。

4月2日 (MPPC1) $L_1 = 193.0$ $L'_1 = 198.9$ 差 5.9 $(L = 193.0, 193.0, 193.1)$ $(L' = 199.0, 198.9, 198.9)$

L, L' の差が一定でないため、再測定

$L_5 =$ $(L = 994.4)$
 $L'_5 =$ $(L' = 1000.0)$

⇒ 机の湾曲がひどいことに気付く。

机の最も水平に近い部分で再測定!

差 5.8 $L_5 = 995.0$ (mm) $(L = 995.0, 994.8, 995.1)$
 $L'_5 = 1000.8$ (mm) $(L' = 1000.8, 1000.8, 1000.9)$
 $L_1 =$ $(L = 193.1, 193.1, 194.1)$
 $L'_1 =$ $(L' = 198.9, 199.0, 199.4)$

⇒ MPPC1 は固定系の方が使いやすくなる

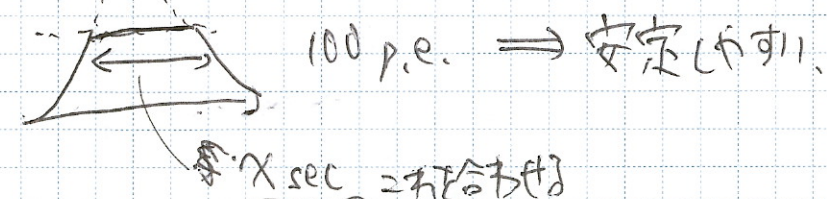
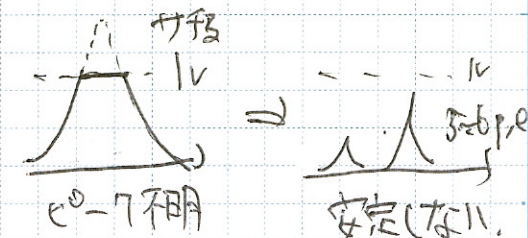
16年8月9日 ☆解析の方法 (改善点)

①信号波形

今朝1Vでサテ → サチでない。



今日サチさせる

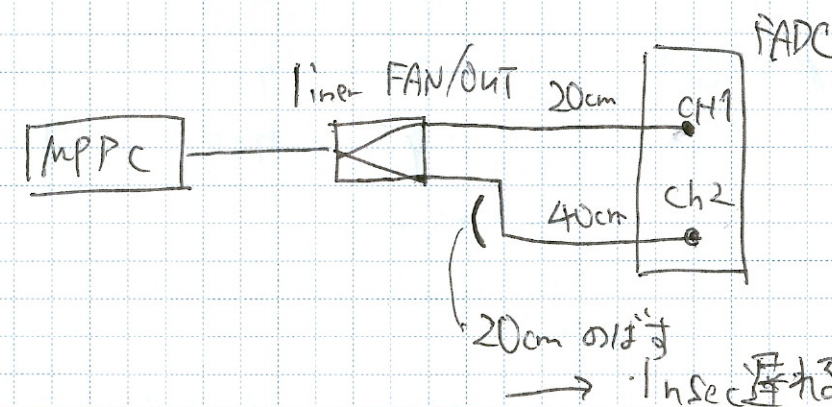


約 200 ~~100~~ ~~50~~ nsec

② FADC

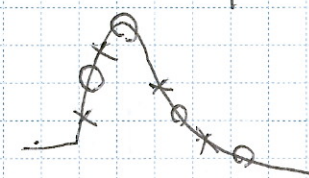
500MHz

Timing resolution (分解能・2ns)



この正確さの
確認必要?

20cm のばす
→ 1nsec 遅れる。
⇒ 分解能 2ns より正確に。



x: 今朝
o: 新たに測定可能