

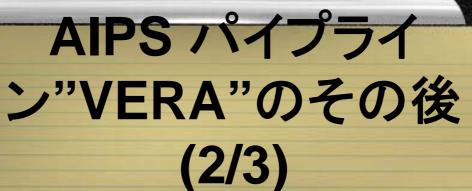
高精度アストロメトリ実現に 向けた解析フローの構築 2007年

今井 裕 (鹿児島大学理学部物理科学科)









✓ ビーム間(A>>B, B>>A)の 補正解(SN)テーブルの差し渡し:

別のスクリプトを開発中

✓ これ以上長大なスクリプトは作れない (実行しても途中で止まってしまう):

スクリプトを複数個作る

✓ (スクリプトが短くても)単純繰り返し回数に限度あり (実行しても途中で止まってしまう):

ParselTongue スクリプトを新規開発する

AIPS パイプライン"VERA"のその後 (3/3)

- 実験台」募集中
 - ✓ なかなか普及していない(VERA.001)
 - ✓ 北大M2学生・鹿大B3学生で 先日実験(AIPS講習会)

1カ月掛かった仕事がたった1日で終わってしまった.....。 (メーザーマッピングの場合、アストロメトリではない)

- ✓ パイプラインの功罪:
 - ✓ブラックボックス化の加速
 - ✓天文学研究により多くの時間を割く事ができる



- ✓ FITS記載の天体座標:正しい表記になった (thank 倉山さん)
- ✔ 再遅延追尾計算の効率化

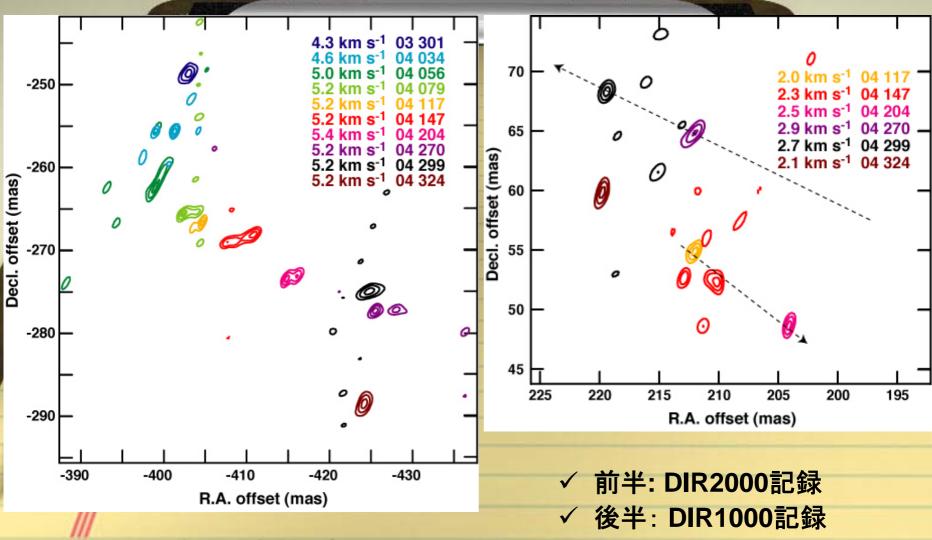
(thank 寺家さん・田村さん)

EOP、天頂大気遅延補正量データのアップロード (VLBI観測から1.5月後)

- ✓ GPSによる天頂大気遅延補正量の精度向上@水沢
- ✓ 再遅延追尾計算ツールの結果検証 (thank 小山さん) 2つのソフト(本間dap, fxcalc)の補正解は一致

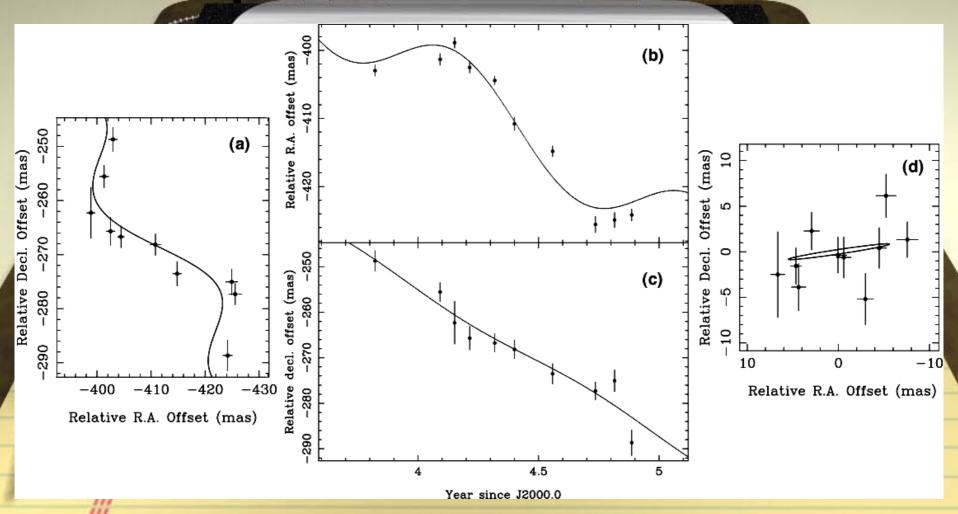
 $(\sim 5 \mu as)$

IRAS16293-2422 & J1625-2527

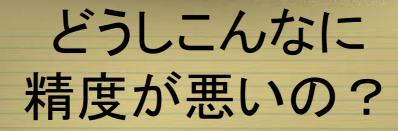


Imai et al. (2007) PASJ, in press

Annual parallax of IRAS 16293-2422



$$\pi = 5.6^{+1.5}_{-0.5}$$
 mas, D=178⁺¹⁸₋₃₇ pc



さまざまな要因: 多くの器械的要因は 10-100 μ as台の誤差しか想定できない 解析法の誤り: 成功例と比較して差はない (e.g. S Crt)

- ✓ 残る要因
- 1. 低仰角: 観測間のbeam pattern の違い
- 2. メーザースポット構造の時間変化:

1AU >> 6mas@160pc

残された課題1/2: データ解析

- / 1-2時間スケールでの 位相変動の原因究明
- 上ント: Orion KL に対する年周視差計測
- H_Oメーザー(22GHz)よりSiO(43GHz)メーザーの 方が高いアストロメトリ精度
- 高画質のメーザー源マップの自動作成 現状: image cube 作成ではCLEAN boxを 自動的に掛けられない
- ✓ 座標変更時の(u,v,w)再計算が必要(in AIPS)
- ✓ 不良データの発見とフラッギング 観測ログ中のエラー(マシントラブル)レポートを AIPSへ読み込む?
- ✓ AIPS処理以降のデータ分析 現状:各自の努力でソフト開発

残された課題2/2: 観測計画

- ✓ 正確な天体座標の<u>事前</u>把握(σ<0".5)
 - ◆ 急いで解析して再相関処理:
 - テープリリースを待ってもらえる?
 - ✓ フリンジチェック観測から座標を推定できる?
 - ✓ QSO: VLBAを使って測定する

(accurate position service)?

- ✓ 年周視差計測のための観測スケジュール最適化
 - ✓ 視差楕円のピークに差し掛かる時期に集中的に
 - ✓ メーザースポットの寿命とのにらみ合い
- ✓ 複数天体の同時アストロメトリ
 - ✓ まずは高仰角天体(δ>20°)を対象
 - ✓ 天体の切り替え間隔:15分未満である必要がある?