



中

모

Rurata Dab.

立教大学

## **17th ICEPP Symposium**

# ピコ精度画像処理型変位計を用いた 近距離重力実験



Newton ....



Murata Dab.

#### ピコ精度画像処理型変位計

#### PHENIX-OASys(光学式アラインメントシステム)



3490

3500

3510

3520 micror

1000 points





#### 余剰次元

重力は他の三つの力より弱い(階層性問題)

重力のみ余剰次元方向へ伝搬



近距離でニュートンの万有引力の法則が破れる



LHC

近距離で重力が強まることから加速器実験で ブラックホール生成される

won! !!

V(

#### これまでの実験結果





$$r) = G \frac{mM}{r} (1 + @e^{-r})$$
  $\lambda$ : 余剰次元の広がり  $\alpha$ : 結合定数

#### ニュートンの逆二乗則から逸脱する力の制限





Reference: The Search for Non-Newtonian Gravity Ephraim Fischbach Carrick L. Talmadge / 62P

数百ミクロンでは誤差100%

近距離



Murata Dab.





1000

2000

Time (sec)

3000

4000

-0.06

-0.08

-40

1.18

40 attractor angle [deg.]

20

2007年矢澤卒論

0

-20

Newton .....



#### 測定原理のつづき

#### 追随測定

重力源をゆっくり移動させる 重力源の動きに追随する捩れ秤の振動中心の変化をみる

振動中心の時間変化を測定する



- 度の測定で様々な距離で距離依存性が検証可能



高周波:捩れ秤の捩れ振動 低周波:重力源の移動によるもの



測定原理のつづき

ÆGurata Dab.





#### 加速度測定

捩れ秤の捩れ運動から加速度を求める 原理的には衝突直前の距離まで測定可能

重力源を動かすことなく捩れ振動を撮影するだけでいい



振り子振動	$I\ddot{\theta} =$	$-\kappa\theta$
κ:ねじれ復	元定数	I:慣性モーメン





Rurata Dab.







Wurata Dab.

データ取得



カメラにより使い分け

#### online analysis



# Newton SC実験









Target : φ8mm, L: 50mm 真鍮 Attractor :φ40mm, L:80mm 銅 Wire: φ40μm, L:450mm タングステン











time [sec]



Target: φ8mm, L: 50mm 真鍮 Attractor: φ40mm, L:80mm 銅 Wire: φ40µm, L:450mm タングステン

Wurata Dab.











Target : φ8mm, L: 50mm 真鍮 Attractor :φ40mm, L:80mm 銅 Wire: φ40μm, L:450mm タングステン















Target : φ8mm, L: 50mm 真鍮 Attractor :φ40mm, L:80mm 銅 Wire: φ40μm, L:450mm タングステン













Newton SC 実験 センチメートル〜ミリメートルスケール

Newtonl(変位測定)との比較



# Newton III実験



Wurata Dab.



Newton III 実験 ミリメートルミクロン~数百ミクロンスケール

#### 加速度測定

捩れ秤の捩れ運動から加速度を求める 原理的には衝突直前の距離まで測定可能

捩れ運動から加速度を求める

NULLタイプ測定

口 教 大 学

原子力研究所

INSTIUTE FOR ATOMIC ENERGY RIKKYO UNIVERSITY

ニュートン重力による効果を小さくし、ニュートン重力 から逸脱する力に対して高感度な測定

捩れ秤の両端に対称的な重力源を用意し重力の効果を抑制 重力源間中心 : Null条件となる。 中心からずれる:逆二乗則から逸脱する力が相対的に強くなる



精度を向上のために

内部にCCDを設置し 一部を拡大して測定









Frurata Dab.





加速度データ= 重力による寄与 + 捩れ振動による寄与

重力源ありのデータから重力源なしのデータを引く





angle [deg]

重力源なし

# 340cm

#### 内部にCCDを設置して測定





Rurata Dab.



#### Newton III 実験 ミリメートルミクロン〜数百ミクロンスケール

#### 重力源あり



-0.6

-0.4

-0.2

0

0.2 0.4 target position [deg]



#### 予想シグナル:~10<sup>-9</sup> [deg./sec<sup>2</sup>]



Newton .....

Rurata Dab.



#### 距離依存性のまとめ

#### ニュートンの逆二乗則から逸脱する力の制限





#### Rikkyo 2007 :変位測定 Rikkyo 2010:追随測定





# Newton II実験











10度 90度回転







Newton II特徵

生と再現性が向上(系統誤差を抑制) 複数の物質の寄与を同時に測定できる







**Ar**urata **Bab**.





万有引力定数の物質依存性の検証(等価原理の検証) センチメートル~ミクロンスケール

追随測定による検証

#### 予想シグナル





Target : ф6mm タングステン Attractor : φ20mm 銅 Attractor : φ20mm アルミニウム Wire: φ30μm タングステ







#### conclusion

追随測定による実験

ニュートンの逆二乗則の検証 センチメートルスケールでは5%の精度で検証

等価原理の検証 最も近距離(mmスケール)で万有引力定数の物質依存性の 検証に成功

加速度測定による実験

ニュートンの逆二乗則の検証 センチメートル~数百ミクロンスケールでニュートンの 逆二乗則の検証に成功

## 今後

ミリメートル〜数十ミクロンスケールで高精度なニュートンの 逆二乗則の検証をめざし装置開発













## Back up



## 捩れ秤を用いた実験

ねじれ秤の<mark>角度変位</mark>(振動中心のずれ) から<mark>重力の大きさ</mark>を測定



重力源を近付けると捩れ秤が引力方向に捩れる。

角度変位を求めるには



	これまで		
	加速度計測 Newton III		
	捩れ秤の運動の様子から加速度を求める 物体が <mark>衝突する直前</mark> まで測定可能 重力源は静止		
l			
亲	新たな測定原理		
	追随測定		
	 捩れ秤の振動中心の <mark>時間変化</mark> を測定する 重力源をゆっくり動かす		
	振動中心の <mark>時間変化</mark> を測定する		

が距離依存性の検証になる

中心間距離と最接近距離の比が大きいと近距離の感度が悪い



最近距離の寄与よりもほか の部分の寄与が大きいため 近距離に対する感度が悪い

最近距離の寄与よりもほかの部 分の寄与の比が近くなるので近 距離に対する感度がよくなる

中心間距離と最接近距離が近いと近距離の感度がよくなる

中心間距離と最接近距離の比が1に近いほど(形状が質点に近づくほど)近距 離に対して感度がよくなる





画像情報と画像範囲外にある中心点を参加させ て傾きを決める

	角度分解能 [deg.]
旧システム	$7.2  imes 10^{-3}$ deg.
新システム	$3.5  imes 10^{-6}$ deg.

## 捩れ秤の全体を測定しているため横揺れに強い 뻐





捩れ秤の一部を拡大して測定

横揺れに弱い

ダンピング

## ダンピング前



ダンピング後



## Newton II in SC実験(物質依存性の検証)

解析



## motivation





近距離でも万有引力定数は物質によらないか?



# Newton II号 画像解析







# Newton II号 画像解析







- 一定時間おきにデータを吐き出させ測
  定途中でも解析可能
- ・動画を取得せずオンラインでダイレクトに輝 度情報を取得して解析する



・データ量を1/570に削減(4TBが7GBになる) ・1時間分のデータを20秒で解析完了(従来システムでは2時間)

## Laboratory Test v.s Collider Search



