

## V210b チベットロボット三色撮像カメラ (HinOTORI) : システムコミッショニングとファーストライト

笹田真人、川端弘治、長嶋大樹、植村誠 (広島大学)、内海洋輔 (SLAC)、Liu Wei (PMO)、Yong-Qiang Yao (NAOC)、吉田道利 (NAOJ)

HinOTORI は広島大学宇宙科学センターと中国科学院国家天文台阿里観測所が共同で推進している天文台開発プロジェクトである。50cm 反射望遠鏡を用いて重力波の可視光対応天体の検出、観測を主目的としている。望遠鏡で集めた光をダイクロイックミラーで3バンドに分け、3台の CCD カメラを使うことで  $u$ ,  $R_C$ ,  $I_C$  バンドの3色同時撮像が可能となる。望遠鏡は標高 5100 メートルの場所に設置されているため大気透過率がよく、 $u$  バンドにおいても良い感度での観測が期待できる。HinOTORI は、無人での自動観測を行うことを目標にしており、観測システムの構築が求められている。

広島大学のチームは 2018 年の 5 月と 10 月にチベット・阿里に訪問し、HinOTORI の観測システムやドームシステムの構築やネットワークの整備などを行った。HinOTORI の制御ソフトウェアはサーバー・クライアントモデルに基づき構築されている。装置と直接通信するソフトウェアの実行環境に応じて Linux / Windows のそれぞれのノード上にサーバーソフトウェアが走っていて、クライアントソフトウェアからの命令に応じて各種サブコンポーネントを制御する。これらの制御ソフトウェアを用いることで、HinOTORI による初の科学観測に成功し、リモートによる観測にも成功した。

本講演では HinOTORI 望遠鏡の性能と現在の進捗について報告を行う。