

論点

全体

VRSEの選択

支持する, 根拠も合理的

VRSE-D → VRSE-Bの流れ

VRSE-Bから始めることと比べて根拠が薄い

最初の観測までの時間差は小さく、

コミッショニング時間で容易に覆る

→ この点に関しては、結論を保留しても良いのでは?

観測帯域は重要だが、干渉計コンフィギュレーションの一部である

論点

詳細

最初の観測までの時間

差は小さく、コミッショニング期間の不確定性より小さい

→ 決定的な根拠とすべきではない。

VRSE-BとVRSE-Dのどちらが容易か？

→ 検討が進むまで保留するのが良い。

VRSEで検討すべき事項

1500というフィネスは可能か？

低温鏡での光ロス, ロスの差

SRMカップリングによるフィネスの上限？

SECの信号取得

アラインメント信号の取得とその制御雑音

雑音源の評価をもっとちゃんと書くべき

SEM制御雑音の振る舞い, RF位相雑音