MeVガンマ線カメラの点源分解能改善のための研究

池田智法¹, 谷森達¹, 高田淳史¹, 吉川慶¹, 阿部光¹, 水村好貴², 竹村泰斗¹, 中村優太¹, 小野坂健 ¹, 齋藤要¹, 荻尾真吾¹, 津田雅弥¹, 吉田有良¹, 窪秀利¹, 黒澤俊介³, 身内賢太朗⁴, 澤野達哉⁵, and 濱口健二⁶

¹京都大学,²JAXA,³東北大学,⁴神戸大学,⁵金沢大学,⁶メリーランド大学

概 要

SMILE プロジェクトでは ETCC 望遠鏡を開発してきた。ETCC 望遠鏡の点源分解能は電子の反跳方 向と散乱点の決定精度に大きく依存しているため,これらを改善することは ETCC 望遠鏡の重要な課題と なっている。本研究では畳み込みニューラルネットワークを利用して,シミュレーションで模擬されたガ ス飛跡検出器のイメージデータから電子の反跳方向を決定し,その精度を評価した。結果,50-100 keV の 電子に対して従来使われてきた解析法と比べて 1.7 倍精度が向上した。また,662 keV のガンマ線に対し て散乱ガンマ線の方向に垂直な面の決定精度 (SPD) は2倍以上改善した。したがって,畳み込みニューラ ルネットワークはガス飛跡検出器で得られる電子の飛跡解析にも有用性が確認され,これにより ETCC 望 遠鏡の点源分解能の向上が期待できる。

1 はじめに

宇宙 MeV ガンマ線観測では元素合成や活動銀河核, ガンマ線バーストにおける粒子加速、ブラックホール近 傍の強い重力場, 宇宙線と星間物質の相互作用といった 現象を観測できると期待されている。しかし, MeV 帯 域のガンマ線観測は keV・TeV 帯域に比べて検出感度 が非常に悪く、20年以上前に発表された COMPTELの 衛星実験 [1] が現在でも最も感度の良い観測結果となっ ている。図1に keV・MeV 帯域について、現在までに 行われたガンマ線観測の3σの点源検出感度を示した。 MeV ガンマ線観測が停滞してきた主な理由は、MeV 帯 域のイメージング技術が確立しておらず、多くの雑音ガ ンマ線が視野内に混入しているため、予測よりもはるか に悪い実測感度しか到達できていないためである。そこ には従来型のコンプトン望遠鏡が採用されており、入射 ガンマ線の方向を統計的手法でしか推定できないといっ た根底的な原因が存在している。そこで, SMILE プロ ジェクトでは MeV ガンマ線に関しても光学原理に基づ く定量的なイメージングができるように、入射ガンマ線 の方向を一意に決定することができる電子飛跡検出型コ ンプトン望遠鏡 (ETCC) を開発してきた [2]。2018 年の 気球実験 SMILE2+ではその予測感度が実測感度と完全 に一致し, ETCC 望遠鏡の性能を証明した [3]。この結 果をもとに、2024年以降に1ヶ月間の気球実験によって

宇宙 MeV ガンマ線を観測する SMILE3 実験が計画され ており, COMPTEL 実験の 10 倍良い検出感度での探索 には ETCC 望遠鏡の点源分解能 (PSF) を改善する必要 がある。



図 1: keV・MeV・sub-GeV 帯域のガンマ線の 3σ 点源検 出感度図。緑の実践はそれぞれ OSSE, SPI, IBIS によ る keV 領域の観測。青は EGRET, Fermi-LAT の sub-GeV 領域の観測。黒の実践は COMPTEL による MeV 領域の観測。

2 ETCC 望遠鏡と点源分解能

従来型コンプトンカメラは散乱点と散乱ガンマ線の エネルギーだけを取得していたことで,ガンマ線の到 来方向を円環状にしか再構成できていなかった。一方, ETCC 望遠鏡は加えて電子の反跳方向も取得している。 これによって,コンプトン散乱運動学を完全に解き,ガ ンマ線の到来方向を一意に決定することが可能である。

SMILE プロジェクトで開発している ETCC 望遠鏡の 模式図を図 2a に示す。ETCC 望遠鏡の PSF はコンプ トン散乱角 φ の決定精度 (ARM) と散乱ガンマ線の方向 に垂直な面の決定精度 (SPD) によって特徴づけられて いる。これらの依存関係を数値計算によって求めた結果 を図 2b に示した。この図から SPD が数百度の悪いとこ ろでは ARM による PSF の改善は期待できず, SPD の 向上が重要な要素であることがわかる。また, SPD は 散乱点と反跳電子の決定精度に依存している。したがっ て,電子の飛跡を精度よく再構成できるかどうかが鍵と なってくる。



図 2: a:ETCC 望遠鏡の模式図。b:662 keV のガンマ線に 対する,数値計算によって得られた PSF と SPD, ARM の関係。

SMILE プロジェクトでは反跳電子の飛跡情報をより 細かく捉えるために、2次元ガス飛跡検出器 µ-PIC [4] を読み出しに利用したガス TPC を用いている。µ-PIC は 400 µm ストリップ間隔のアノード・カソードストリッ プが垂直な方向に並べられた構造をしており¹,それぞ れから得られた 2枚のイメージデータによって、散乱 点と反跳方向が算出される。従来の解析手法では、スト リップ位置の電荷の偏りから散乱点を決定していた。ま た反跳方向は、アノードとカソードの同時刻計測を用い て 3次元の飛跡を再構成し、散乱点から一定の距離内の 再構成点を線形フィットすることで算出していた。しか し,電子拡散の効果や多重散乱によってその決定精度が 悪化している。そこで,本研究では画像認識精度の高い 畳み込みニューラルネットワーク用いて,2枚のイメー ジデータから反跳方向を直接決定することを試行した。

3 畳み込みニューラルネットワークに よる飛跡解析

機械学習は今日のコンピュータサイエンスの分野で急 速に発展しており,その中でも画像認識では畳み込みニ ューラルネットワーク (Convolutional Neural Network: CNN)が非常に良い性能を示している。手書き数字デー タベース (MNIST [6])を使った数字認識では 99% 以上 の正答率を得ていることが一つの良い例である。近年で は素粒子・宇宙観測実験の解析への応用も盛んに行われ てきた [7,8]。また,計算リソースである GPU の価格は 年々下落しており, TensorFlow [5] などのオープンソー スの機械学習用フレームワークも充実してきている。こ れらも本研究の一つの背景となっている。

人工ニューラルネットワークはノードを持ったいくつ かの層から構成される。ノードの入力値は前段のノード の線形結合とバイアスによって計算され,非線形変換で ある活性化関数によって出力値が決定される。線型結合 の重みとバイアスはフリーパラメータであり,入力と出 力がペアとなっている教師データによる学習によって最 適化される。

CNN は人工ディープニューラルネットワークの一種 であり、入力層、隠れ層、出力層を持つ。隠れ層は畳み 込み層、プーリング層、全結合層の組み合わせから構成 される。CNN の重要な要素である畳み込み層では、フィ ルターまたはカーネルと呼ばれる重み付け行列(畳み込 み操作)によってイメージから特徴量を自動的に抽出す る。プーリング層では特徴量を維持するように畳み込み イメージを縮小する。全結合層では、一つの層のすべて のノードと他の層のすべての層を結合する。

本研究で用いたネットワークモデルの模式図を図3に 示す。このネットワークの入力層にはµ-PICのアノード (X-Z 平面)・カソード (Y-Z 平面)で得られた150×300 ピクセルの2つのイメージが入力される。出力層では X-Y 平面,Y-Z 平面でのそれぞれの反跳角度が同時に 予測される。教師あり機械学習では主に連続した数値に おける予測を行う回帰問題と入力されたデータがどのグ ループに属するかを予測する分類問題がある。本実験で は反跳角360度を10度ごとに36クラスに分類するこ とで、多クラス分類問題に帰着することにした。隠れ層 は4つの畳み込み層、4つのプーリング層が入れ子で構 成されている。これらの層では活性化関数として ReLU

¹SMILE2+実験では2ストリップ毎に接続しているため,0.8 μm 間隔の読み出しとなっている

関数が使われている。また,過学習を防ぐためにドロッ プアウト層を組み込んだ。全結合層ではソフトマックス 関数によって各クラスに属する確率,つまりは確率分布 が得られ,最確値が反跳角として選択される。損失関数 にはクロスエントロピー関数を使用した。



図 3: CNN モデルの模式図。畳み込み層は Conv-(フ ィルターサイズ)-(チャンネル数) で,プーリング層は MaxPool-(フィルターサイズ) で表現されている。左上 図は入力に用いられるシミュレーションによって作成さ れた2つの擬似イメージデータ。左下図は CNN によっ て予測された反跳角度とその確率分布。

CNN モデルを訓練するためには、大量の入力データ (X-Z 平面と Y-Z 平面のイメージデータ)と答えとなる データ (X-Z 平面と Y-Z 平面の反跳角度)が必要である。 そこで、シミュレーションによって訓練データを作成し た。ガス中の電子の反応点と損失エネルギーは Geant4 によって計算され、ポアソン分布に従った電離電子数が 算出される。これら電離電子は MAGBOLTZ [9] によっ て計算された電子拡散係数によって拡散され、μ-PIC の 各ストリップに入力される電荷が算出される。その後ア ナログ波形が模擬され、実験データと同形式の擬似イ メージデータが作成される (図 3 左上)。この 2 つのイ メージデータは各ストリップのデジタル閾値を超えた時 間 (Time-Over Threshold: TOT)分布に相当する。

4 実験結果と議論

本実験では、Keras version 2.3.1 [10] と TensorFlow version 2.1.0 によって CNN を実装した。また、GPU は NVIDIA GeForce GTX 1660Ti を用いて、8 万の訓練 データ、16 のバッチサイズでミニバッチ学習を行った。 学習率は 0.00002 に設定し、300 エポックで損失関数が 収束した。1 エポックあたりの計算時間は約 10 秒である。 評価用の 2 万のシミュレーションデータによって計算さ れた散乱角度誤差の分布を図 4 に示す。20 keV 以下で は多重散乱効果が大きく決定精度が悪いが、多重散乱効 果が小さくなるところでは CNN による決定精度も向上 し、従来の解析法よりも良いことがわかる。50-100 keV の電子に関しては 1.7 倍の精度向上が確認された。



図 4: CNN によって予測された電子の反跳方向の角度 誤差。角度誤差 θ_{err}の定義は図中内右下。

次に, Geant4 によって SMILE2+のジオメトリ (図 2a) における 662 keV のガンマ線のシミュレーションを 行い, SPD を評価した。ここでは散乱点は従来の解析 手法によって再構成されたものを使用している。得られ た SPD の分布を図 5 に示す。従来法に比べて 2 倍以上 改善していることがわかる。これらの結果から, CNN による電子の反跳方向予測は ETCC 望遠鏡についても 有用であることが実証された。

本実験は試行的なものであったため,踏み込んだ解析 は行なっていない。そのため,多重散乱原理限界に到達 するために何を改善すべきかを理解するにはさらなる 調査が必要である。しかし,ここでは改善の可能性があ る要素を2つ述べておく。1つ目は学習データ数を増や すことである。一般的には訓練データが増えるとすべ てのデータに共通する特徴を学習するようになるため 未知のデータに対する予測精度が向上する。しかしな がら,計算時間を考慮すると膨大な学習データを用いる ことは現実的でないことがあるため,学習曲線によって 適切な学習データ数を評価すべきである。2つ目はネッ



図 5: 662 keV ガンマ線シミュレーションの SPD の分 布。赤の実践が CNN によって計算されたもの。灰色の 点線は従来の解析手法によるもの。

トワーク構造の見直しである。本実験のネットワークは AlexNet [11] を基盤に構成したが,画像識別に活用され ている CNN モデルには VGG [12] に代表されるような 非常に小さな畳み込みフィルターを使ってネットワーク の深さを増加させることで識別精度を改善するものも 存在する。また近年では Grad-CAM [13] を例に, CNN モデルがイメージのどこに焦点をあてて予測したのかと いった判断根拠を視覚化する方法も研究されている。こ れらの手法を用いることで CNN の構造を精査し,本実 験に最適化した CNN モデルを構築することができると 期待する。

5 まとめと展望

本研究では、畳み込みニューラルネットワークを用い てガス飛跡検出器から得られる2つのイメージデータ から電子の反跳方向を決定し、シミュレーションデータ を用いて SPD の改善を計った。その結果,従来法に比 べて 50-100 keV 電子の方向決定精度に関しては 1.7 倍 の改善がみられ,また SPD に関しては2倍以上の改善 が確認された。これにより, ETCC 望遠鏡においても CNN の有用性が実証された。本研究では試験的に電子 の反跳方向のみを予測したが、原理的には散乱点も同様 の手法によって予測可能である。また、シミュレーショ ンデータを用いた解析手法の評価を行なったが、シミュ レーションデータによって訓練された CNN モデルが実 験データにも適応できるかを試験しなければならない。 そのためには、シミュレーションデータが実験データを 正確に再現している必要がある。今後これらについて調 査していきたい。

参考文献

- V. Schönfelder *et al.*, Astrophysical Journal **217**, 306 (1977)
- [2] T. Tanimori *et al.*, Astrophysical Journal 810, 28 (2015).
- [3] T. Tanimori *et al.*, Journal of Physics: Conference Series 1468, 012046 (2020).
- [4] A. Takada *et al.*, Nuclear Instruments and Methods in Physics Research A 573, 195–199 (2007)
- [5] M. Abadi, et al., ArXiv e-prints arXiv:1603.04467
- [6] Y. Lecun, et al., Proc. IEEE 86, 2278-2324 (1998)
- [7] T. Kitaguchi, et al., Nuclear Instruments and Methods in Physics Research A 942, 162389 (2019)
- [8] C. Adams, et al., Physical Review D 99, 092001 (2019)
- [9] S. Biagi, Nuclear Instruments and Methods in Physics Research A 283, 2 (2016)
- [10] F. Chollet, *et al.*, Available at: https://github.com/fchollet/keras
- [11] A. Krizhevsky, et al., Neural Information Processing Systems 25, (2012)
- [12] K. Simonyan, A. Zisserman, ArXiv e-prints arXiv:1409.1556
- [13] R. R. Selvaraju, et al., International Journal Computer Vision 128, 336–359 (2020).