### 赤外ドップラー装置による M型矮星周りの惑星サーベイ

#### 大宮 正士 (東工大)

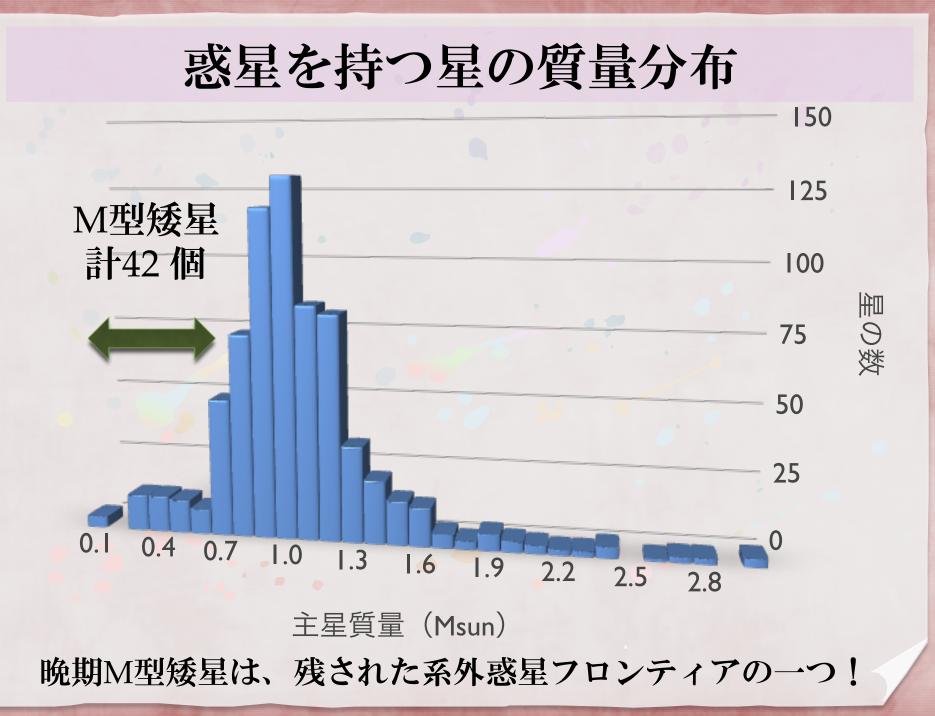
目次

イントロダクション

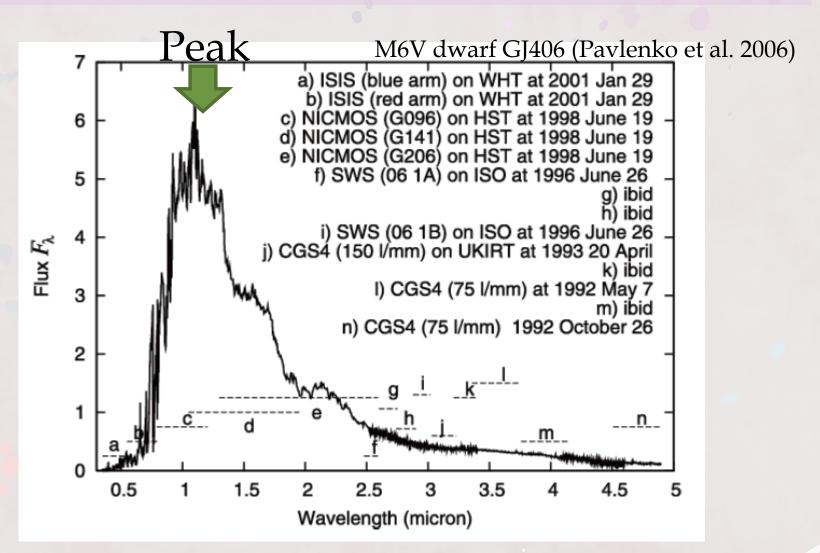
・まとめ

#### •赤外ドップラー装置IRDでの惑星サーベイ

# 3.8m望遠鏡+赤外ドップラー装置での惑星 サーベイ

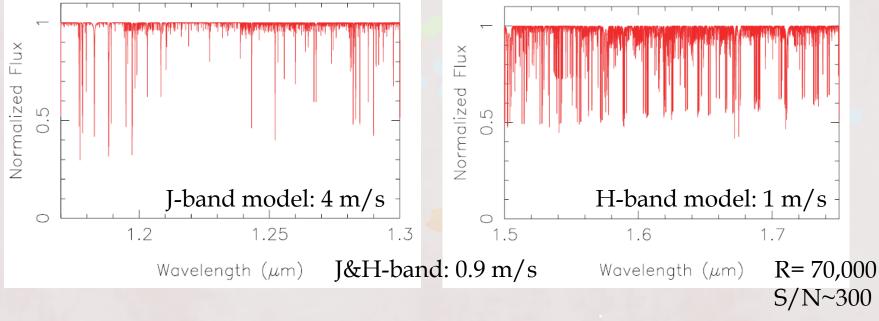






Fluxのピークが近赤外領域にあり、近赤外での観測が有効

# 期待される視線速度測定精度見積もり 視線速度測定の精度 吸収線の特徴とフォトン数で決まる 星スペクトルをもとに視線速度測定の精度を見 積もると~1m/sが期待できる

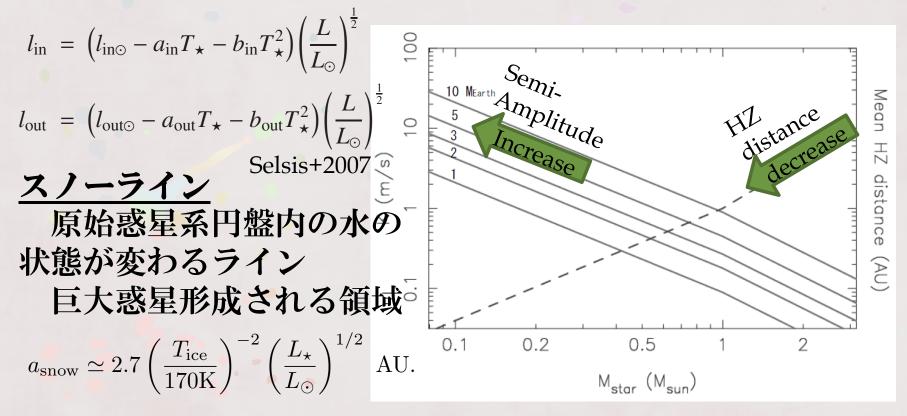


近赤外の波長域のスペクトルで1m/s以下の精度が達成可能

ハビタブル惑星とスノーライン惑星

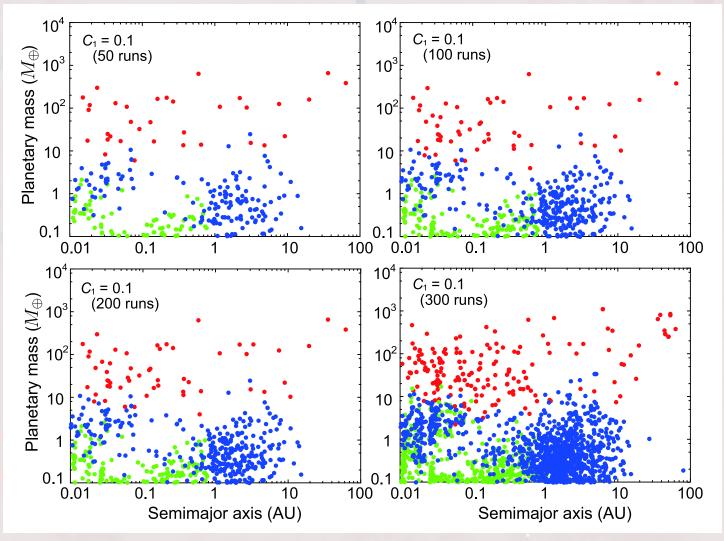
ハビタブルゾーン

生命居住可能領域:惑星表面に水が液体で存在できる領域



晩期M型矮星(0.1~0.2M<sub>sun</sub>)だと、ハビタブルゾーンが<0.1AU ハビタブル惑星は1~2m/sの視線速度変化ができる

目標:シミュレーションとの比較



比較するために観測は100個以上のサンプルを用意するべき!

#### 赤外ドップラー装置での惑星サーベイ

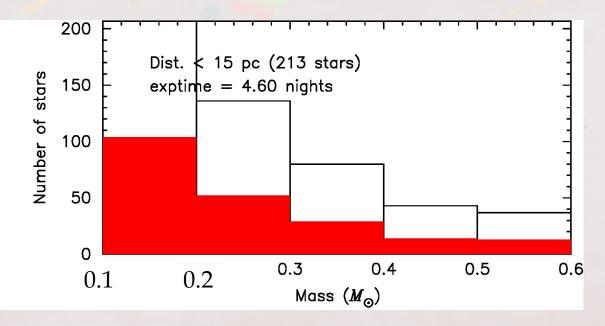
- 晩期M型矮星周りの惑星探索の目標
  - ハビタブルゾーンにある地球質量惑星の検出
  - •太陽近傍(15~20pc以内)の星のサーベイ
  - 一通りの惑星系-伴星系の統一的理解
  - 赤外トランジットの観測との連携で惑星の特徴付け

• IRD/すばる望遠鏡での視線速度サーベイ

- 赤外ドップラー装置 (IRD): Infra-Red Doppler instrument with frequency comb (Tamura+12)
- IRDのファーストライト: 2014年予定
- 0.97~1.75μmの波長域と光周波数コムを使って、
   ~1m/sの精度を達成

#### IRDサーベイのサンプル星

- 表面活動度が低い近傍の星:200~500個
  - An All-sky catalog of Bright M Dwarfs (Lepine +2011)
  - A Spectroscopic Catalog of the Brightest (J<9) M Dwarfs in the Northern Sky (Lepine+2012)



IRDでの観測方針(仮) 1. M<0.2M<sub>sun</sub>&J<9の星(25星)は毎日観測 1. ハビタブル地球型惑星の調査

#### 2. サンプルセレクション

- 1. 活動性が低く連星系ではない星を見つける 3. メインサーベイ
  - 1. 変動が小さい天体と惑星候補を中心に
- 2. 雪線付近の惑星に感度を持った均一な観測
   4. 候補天体のフォローアップ
  - 1. RV/transit候補天体の軌道決定

#### 軌道決定に必要な観測数

0.2AUの巨大惑星: 30~40回
 P=50~100日, M<sub>p</sub>=100 M<sub>earth</sub>

• 雪線のスーパーアース:約80~100回

•  $P=14\sim80$  H,  $M_{\rm p}=5M_{\rm e}$ 

ハビタブルゾーンの地球質量惑星:約600回
 P=5日, M<sub>p</sub>=1M<sub>e</sub>

## 岡山京大3.8m望遠鏡でフォローアップ ●赤外ドップラー装置を取 り付けて、IRD候補天体の フォローアップをしたい ・晩期M型矮星周りの惑星~ 伴星の統一的理解を •15~20pc以内の晩期M型矮 星周りの惑星系の統計を

#### まとめ:M型矮星周りの惑星サーベイ

- 高頻度観測による軌道決定 ・低質量星の惑星系の統計理解 •太陽近傍の惑星系の性質 • 地球質量惑星の探索へ 探索の目標 ● 振幅K=20m/sの惑星の検出:IRDのコピーが◎  $>5M_{earth}@0.5~1AU$ • RV固有変動σ~4m/s? • 観測戦略: IRD候補天体のフォローアップ •サンプル:数十?個(J<10) ●赤外高分散分光器+ドップラー装置で観測する • 精度5m/s以下が必要(精度が / と必要観測数 )
  - 変動の周期成分が明らかになるまで