



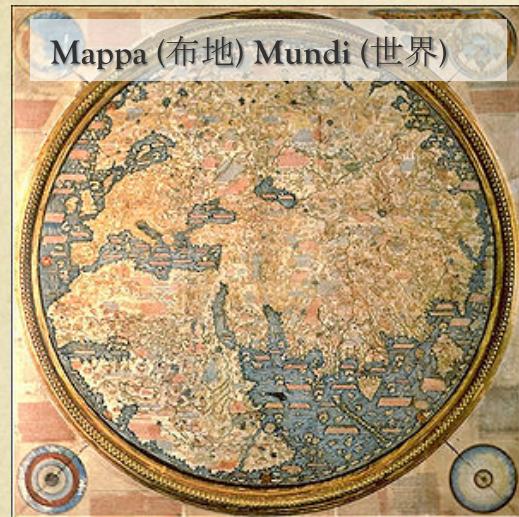
How to make a world map of a second Earth

河原 創 (首都大学東京)

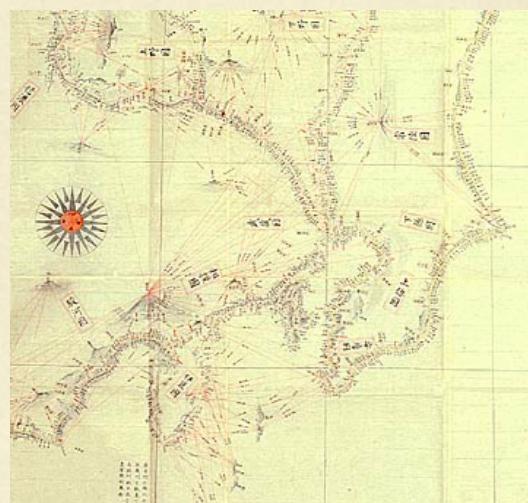
Kawahara and Fujii (2010) ApJ 720, 1333

Stellar world mapsの作成法

地球の場合



航海 : Fra Mauro Map (1459)



徒歩 : 伊能忠敬 (1800's)

伊能図の測定精度と高知

伊能図略歴:

1800 - (56歳) 測量開始

1808 - 第6次測量 東海道-大阪-鳴門-高知-松山-高松-淡路島-大阪-吉野-伊勢-東海道

1818 - 没

1821 - 大日本沿海輿地全図完成 (伊能図)

1873 - 皇居火災のため消失

2001 - アメリカ議会図書館で207枚の写本発見



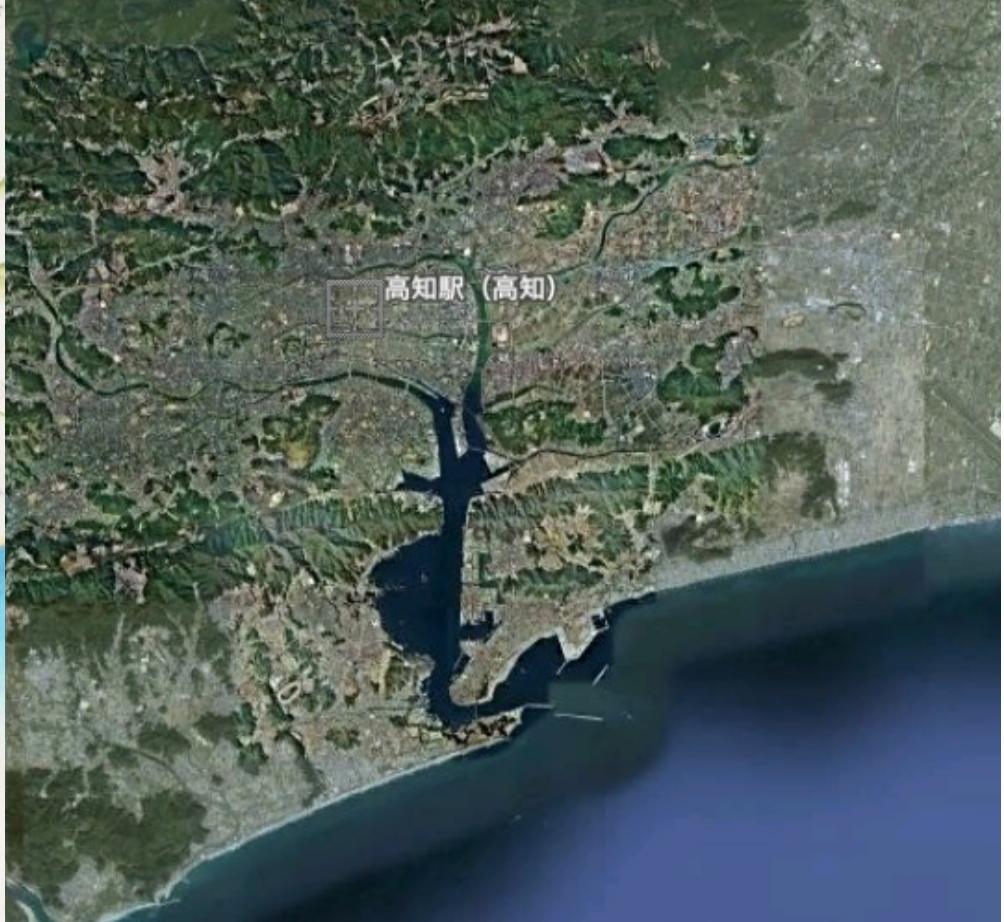
伊能図の測定精度と高知



出典: InoPedia

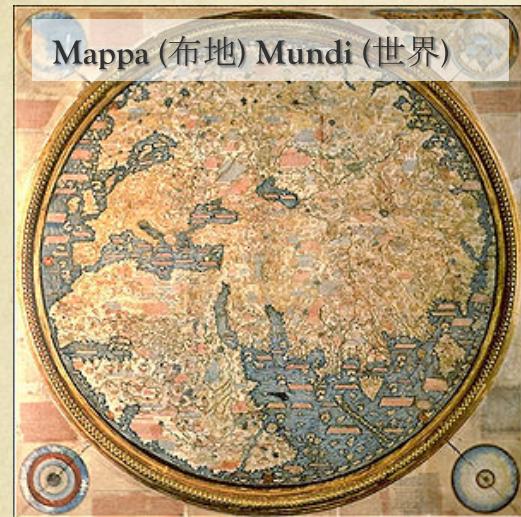


高知城下に六泊し、藩主より、
かつお節百本、ちり紙三十束をもらう

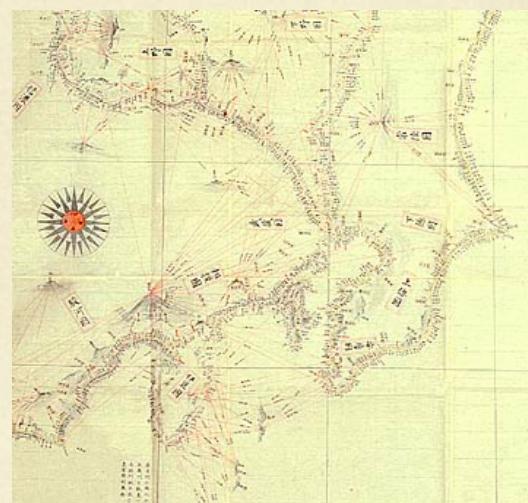


Stellar world mapの作成法

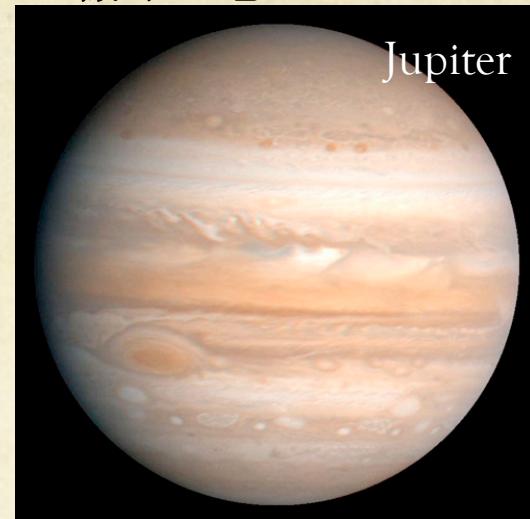
地球の場合



航海 : Fra Mauro Map (1459)



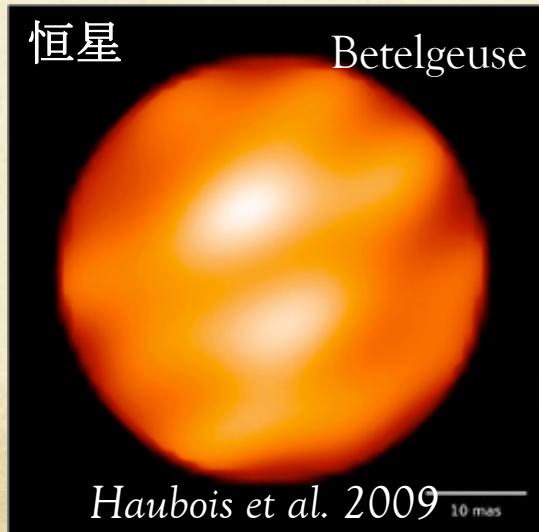
太陽系内惑星



接近撮影 : ボイジャー



衛星の食を利用



干渉計 : IOTA



How ?

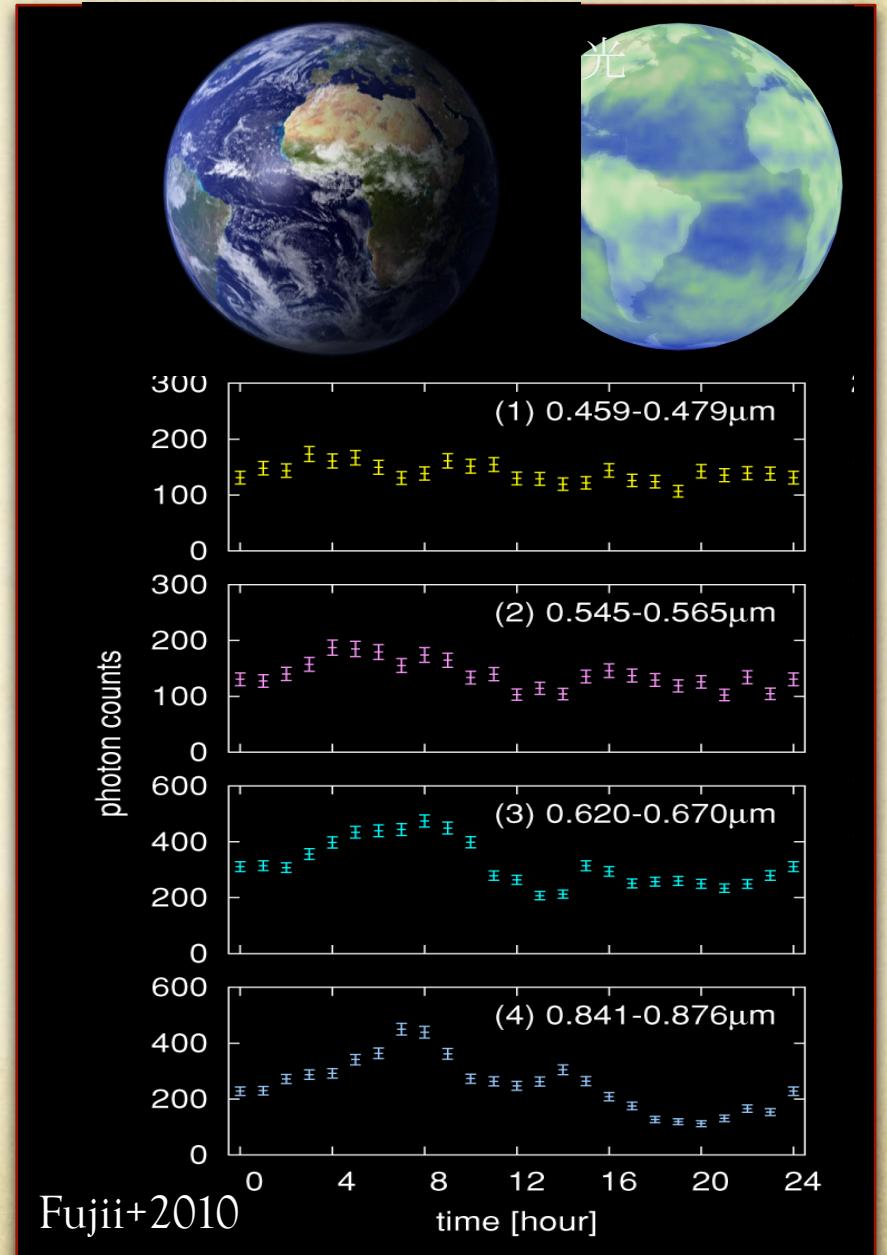
反射光を使って表面を知る

◆直接撮像できてやっと点源
($D=5$ pcにおける地球半径 $\sim 10 \mu$ 秒)
→ 表面非一様性は反射スペクトルの時間変化に現れる (Ford +2001)

◆時間ごとに見えている部分の陸とか海の *reflection-weighted* な面積和を求めることは可能

- PCAを利用 (cowan+2010)
- Albedoモデル (Fujii+2010)

反射光を用いて
第二の地球の世界地図
を描くことは可能だろうか?



Here comes the Sun

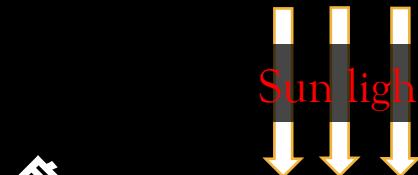
Assumptions :: Face on and spherical orbit, Lambert reflectance

$$\zeta = 90^\circ$$

日周変化

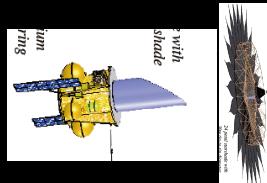
Visible line

Illuminated line



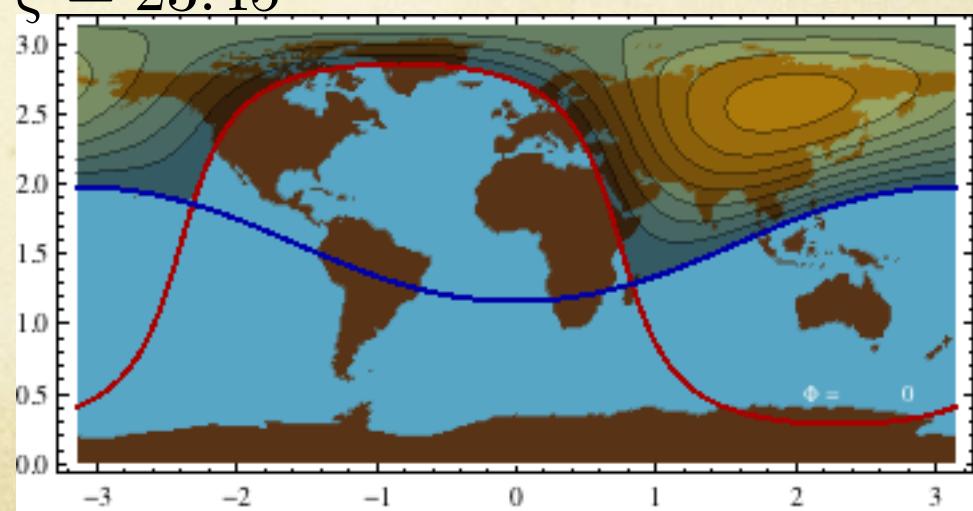
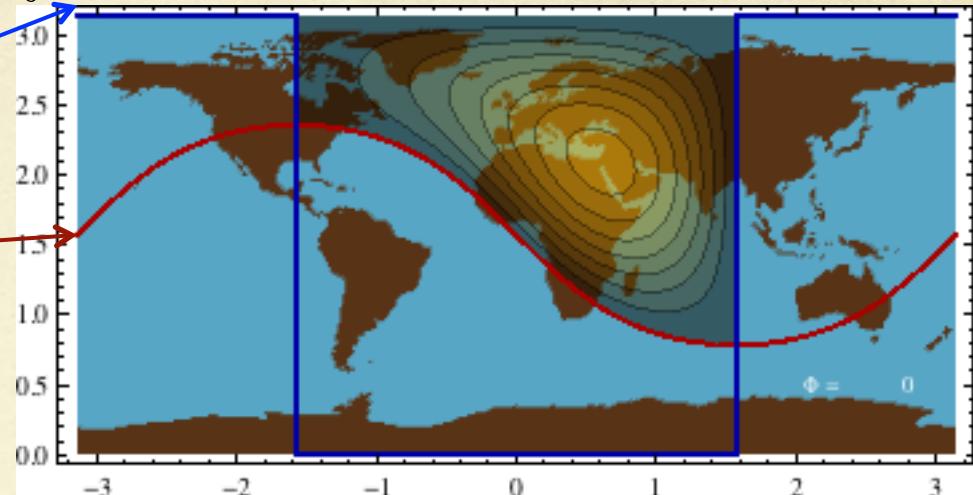
直射量

observer



公転面

$$\zeta = 23.45^\circ$$



Here comes the Sun

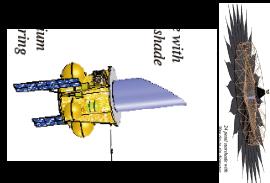
年間變化

Visible line

Illuminated line

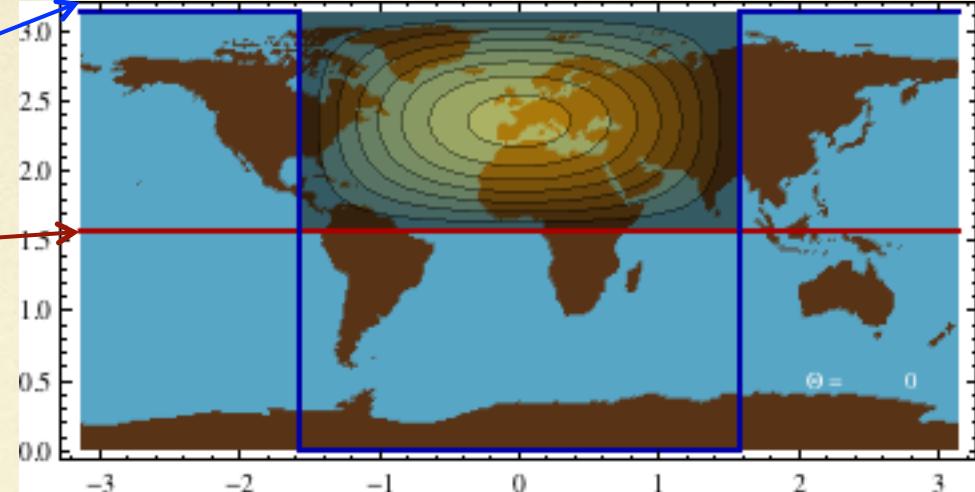
直射帶

observer

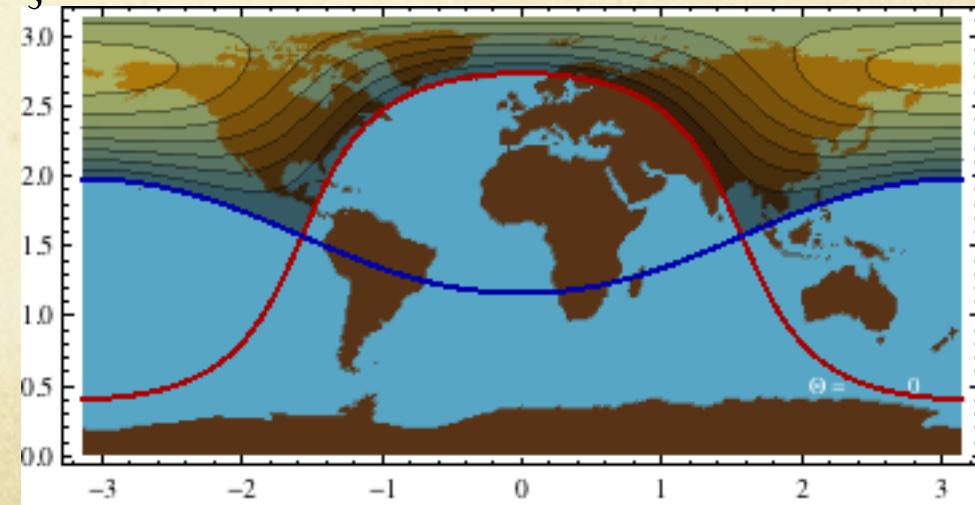


公軸面

$$\zeta = 90^\circ$$



$$\zeta = 23.45^\circ$$



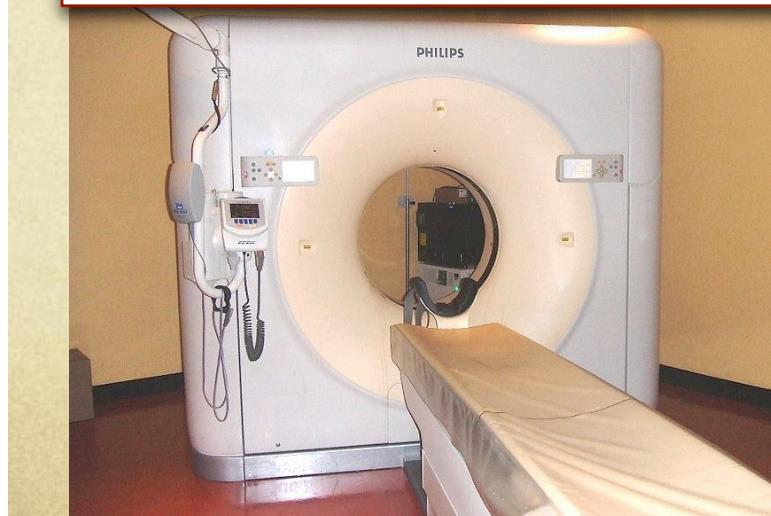
“反射光トモグラフィー”

陸地のWeighted Area (観測値) 陸地率

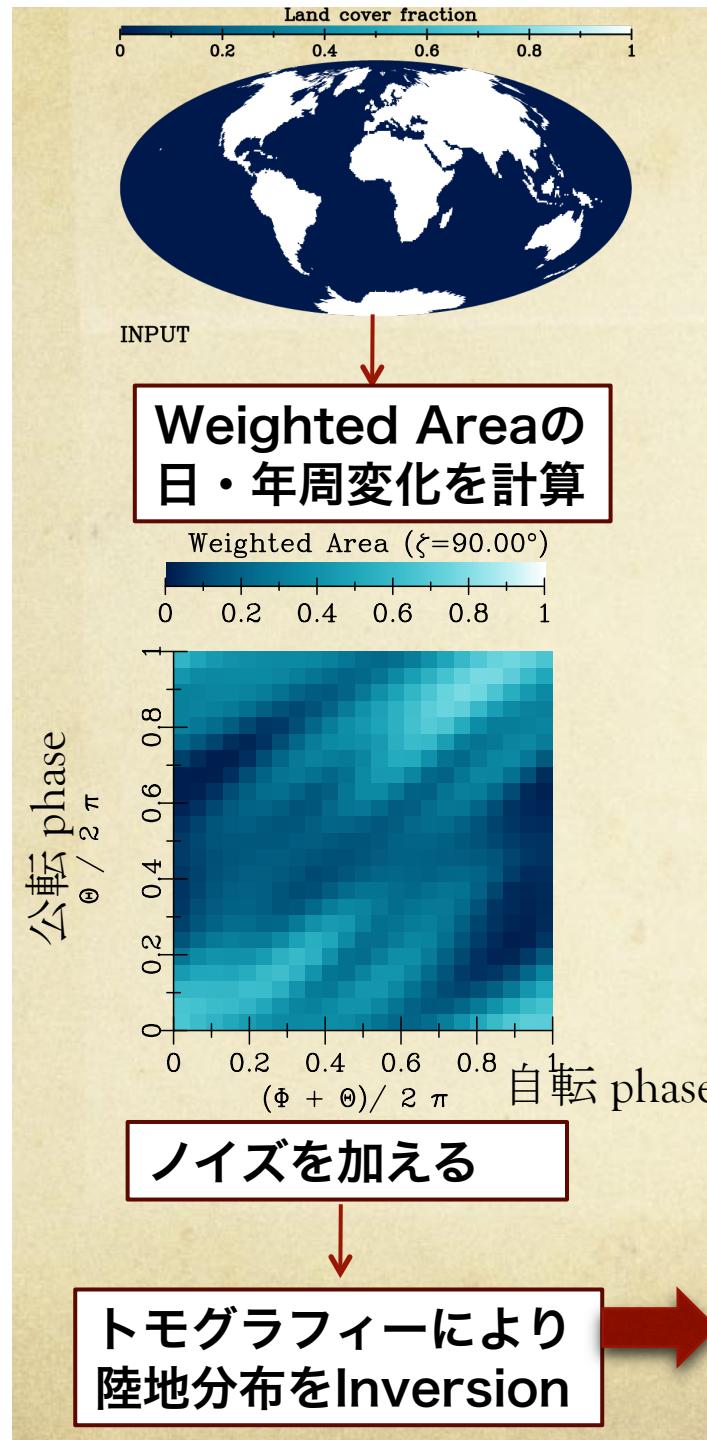
$$\begin{aligned}
 A(\Phi(t_i), \Theta(t_i); \zeta) &= \sum_{j : (s_j \cap S_V) \neq \emptyset} \int_{s_j} W(\phi, \theta; \Theta(t_i); \Phi(t_i); \zeta) m(\phi, \theta) d\Omega \\
 &= \sum_{j : (s_j \cap S_V) \neq \emptyset} \langle m \rangle_{ij} \int_{s_j} W(\phi, \theta; \Theta(t_i); \Phi(t_i); \zeta) d\Omega, \\
 &\approx \sum_j \bar{m}_j \int_{s_j} W(\phi, \theta; \Theta(t_i); \Phi(t_i); \zeta) d\Omega \quad \rightarrow \quad A_i = \sum_j D_{ij} \bar{m}_j
 \end{aligned}$$

◆ Pixel Average ◆ Reflection Weighted Average

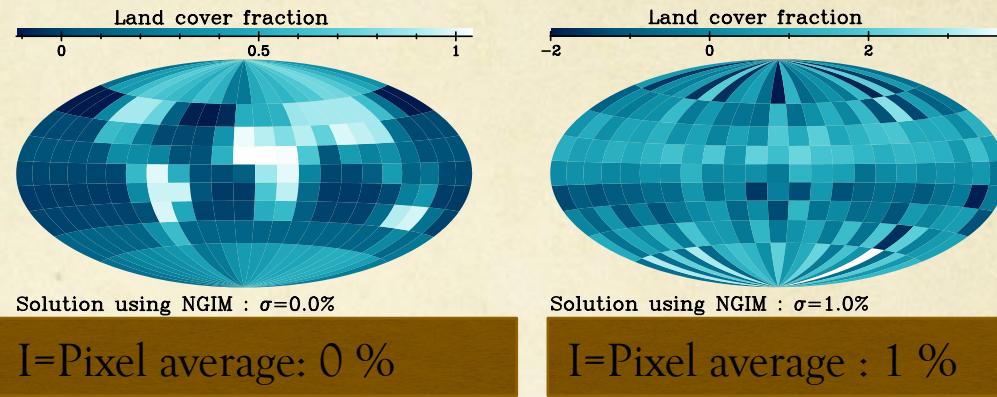
$$\bar{m}_j \equiv \frac{\int_{s_j} m(\phi, \theta) d\Omega}{\int_{s_j} d\Omega} \quad \quad \quad \langle m \rangle_{ij} \equiv \frac{\int_{s_j} W(\phi, \theta; \Theta(t_i); \Phi(t_i); \zeta) m(\phi, \theta) d\Omega}{\int_{s_j} W(\phi, \theta; \Theta(t_i); \Phi(t_i); \zeta) d\Omega}.$$



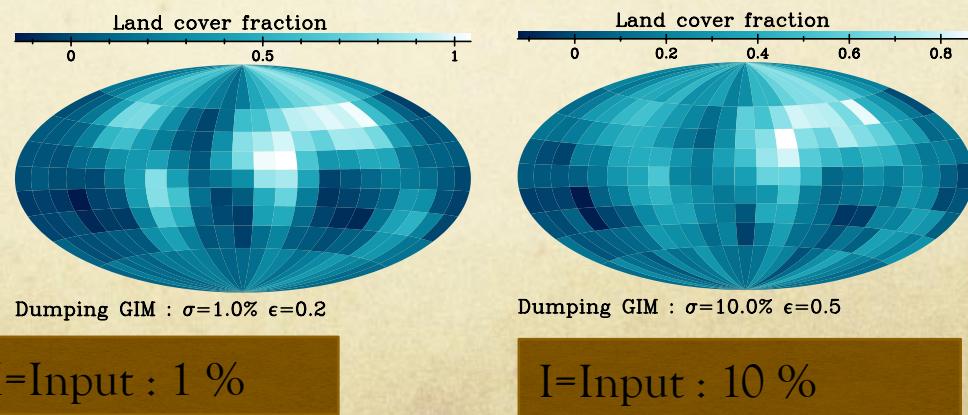
これを m_j について解く →
トモグラフィーの問題 (線形逆問題)



○NGIM with average → 極めてエラーに弱い → 使い物にならない



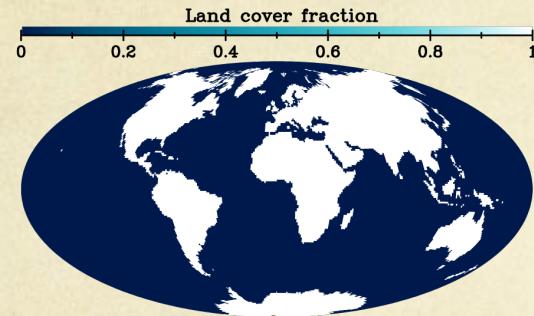
○Dumping GIM with average - よくなるけど、いまいち... しかも恣意的



Bounded Variable Least Square

$$0 \leq m_j \leq 1$$

Lawson & Hanson 1974 & 1995



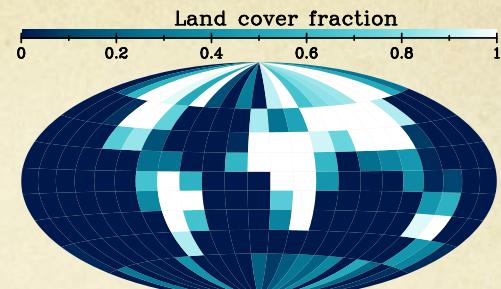
INPUT

Weighted Areaの
日・年周変化を計算

0,1,10,30%ノイズ
を加える

BVLSにより陸地
分布をInversion

Obliquity 90度



0%

RECOVERED MAP : $\zeta=90.00^\circ$, $\sigma=0.0\%$
Land cover fraction

1%

RECOVERED MAP : $\zeta=90.00^\circ$, $\sigma=1.0\%$
Land cover fraction

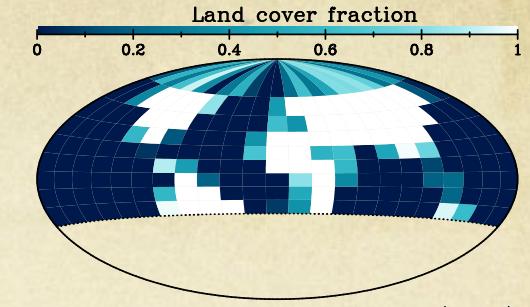
10%

RECOVERED MAP : $\zeta=90.00^\circ$, $\sigma=10.0\%$
Land cover fraction

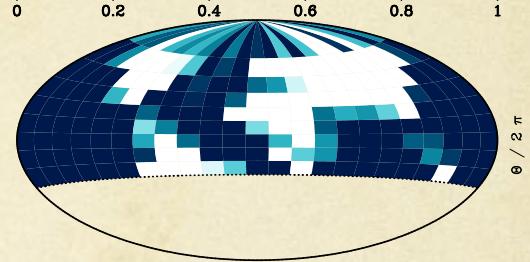
30%

RECOVERED MAP : $\zeta=90.00^\circ$, $\sigma=30.0\%$

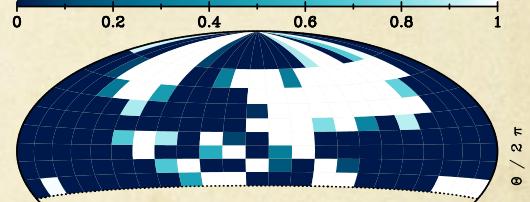
Obliquity 23.45度



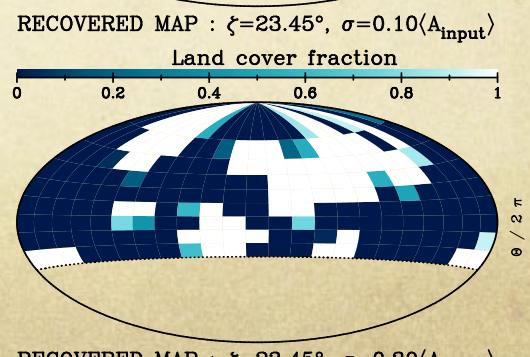
RECOVERED MAP : $\zeta=23.45^\circ$, $\sigma=0.00\langle A_{input} \rangle$
Land cover fraction



RECOVERED MAP : $\zeta=23.45^\circ$, $\sigma=0.01\langle A_{input} \rangle$
Land cover fraction



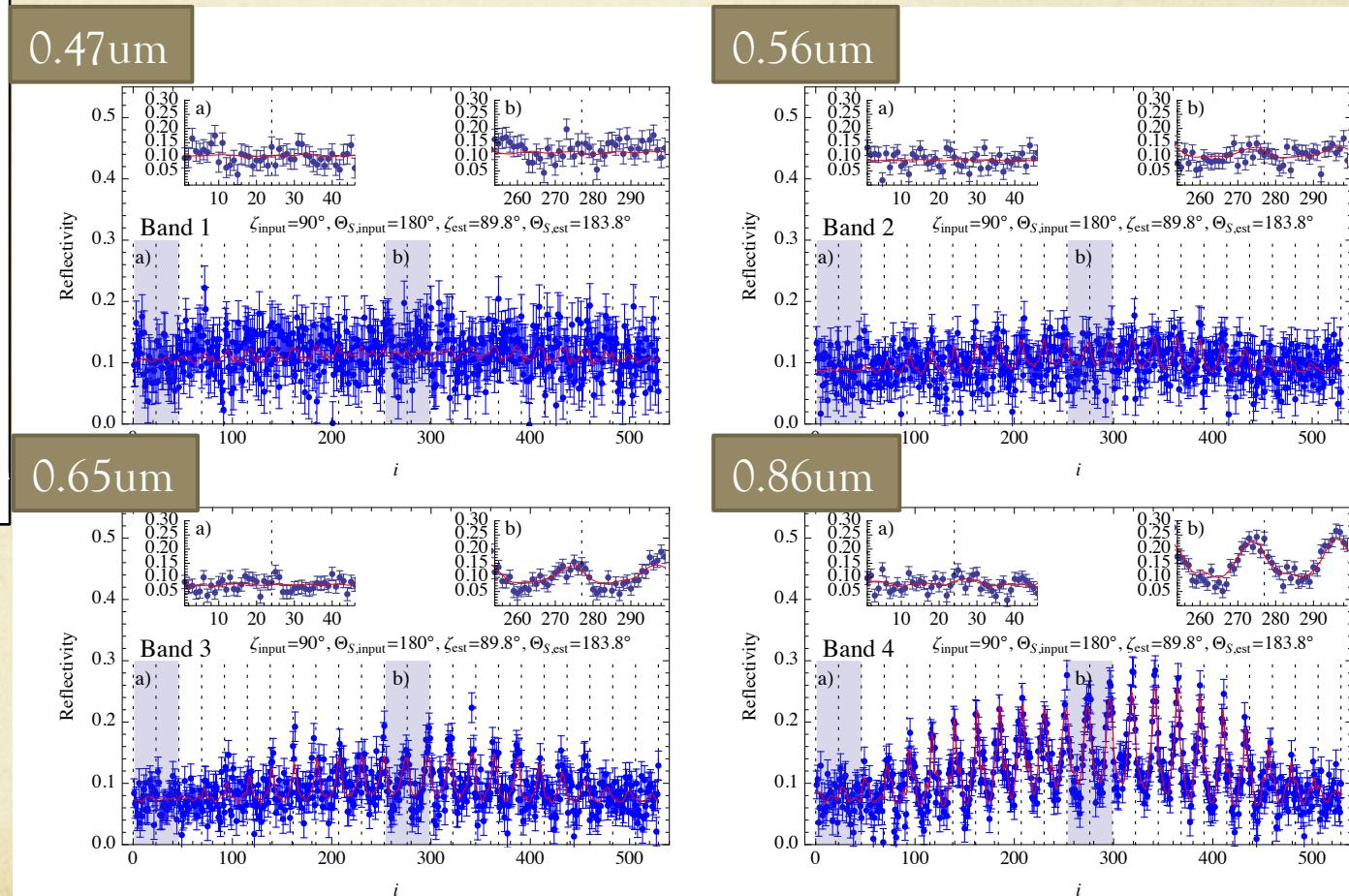
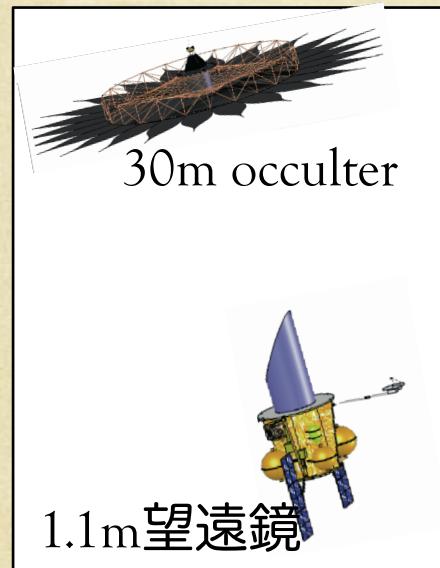
RECOVERED MAP : $\zeta=23.45^\circ$, $\sigma=0.1\langle A_{input} \rangle$
Land cover fraction



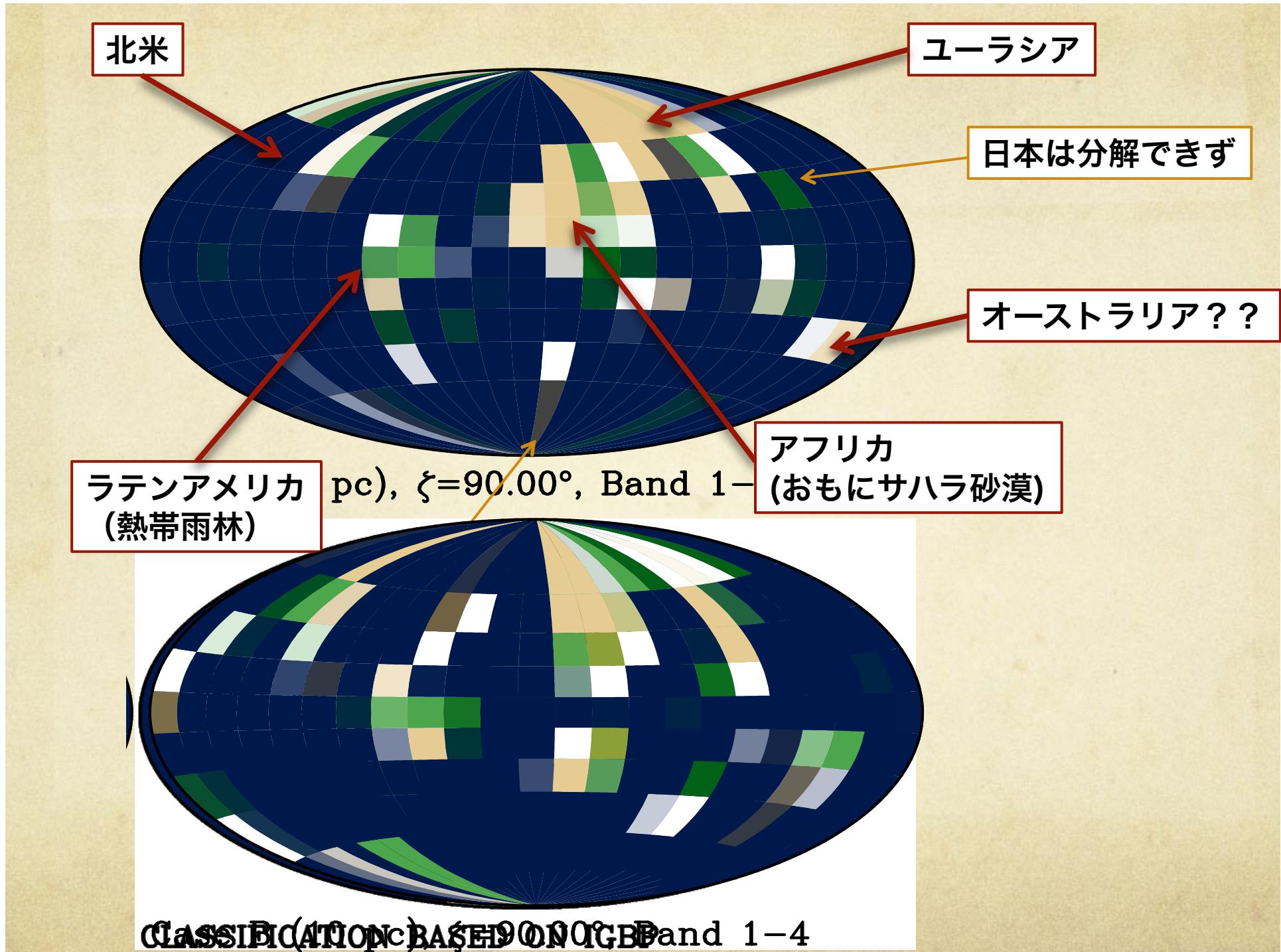
RECOVERED MAP : $\zeta=23.45^\circ$, $\sigma=0.3\langle A_{input} \rangle$

模擬観測

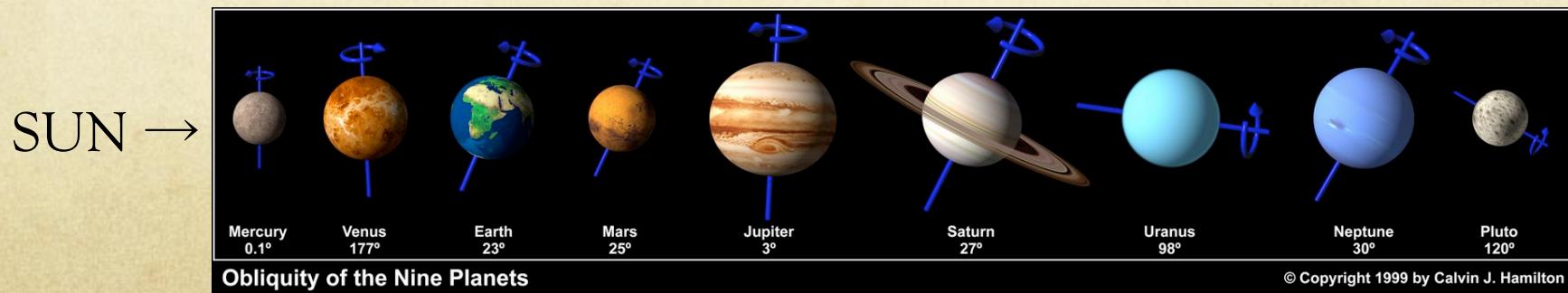
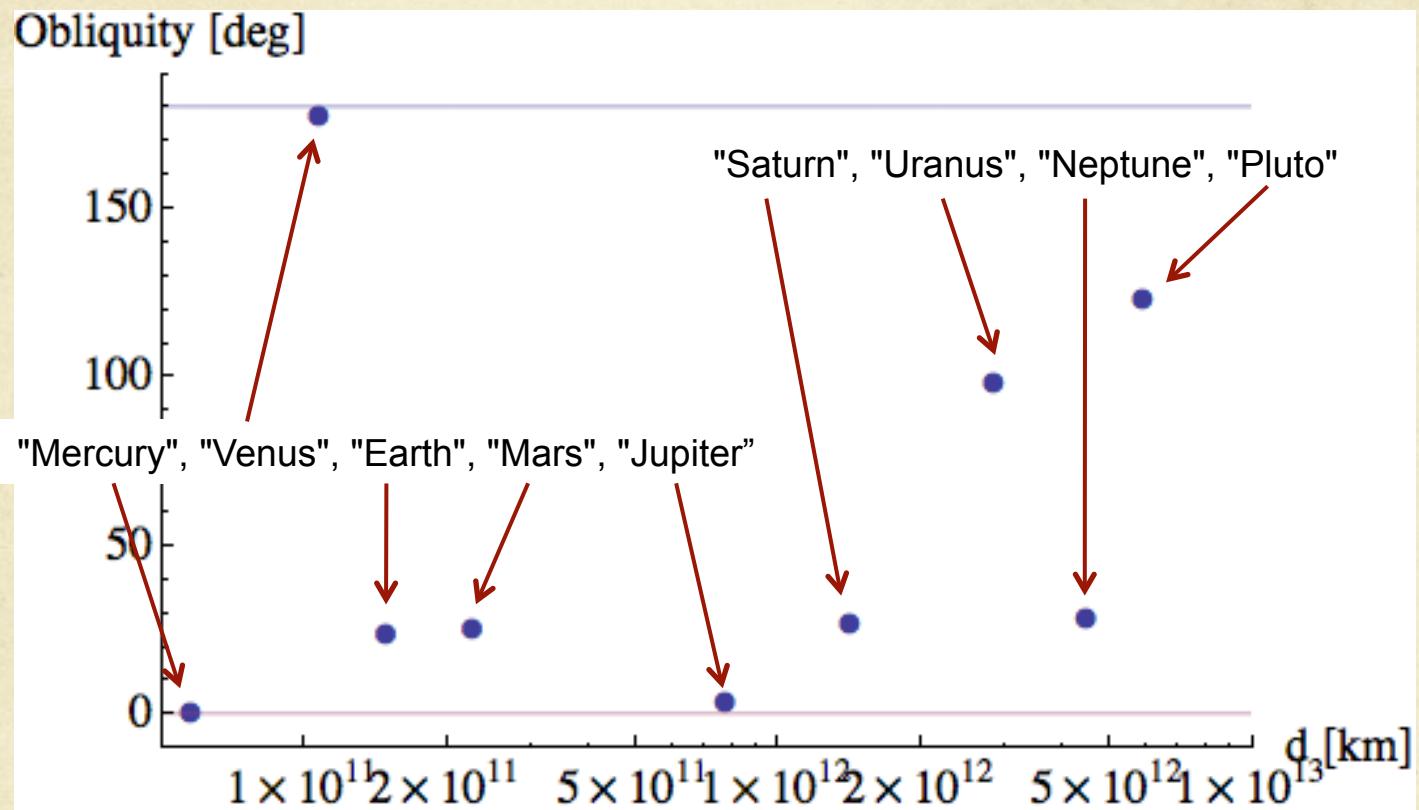
Ozone Occulting Observatory の性能で5 pc先から地球を約一年間観測
ノイズ: read noise, dark noise, zodi & exozodi noise 雲なし、月なし、



赤線はBVLSによるPredicted curves

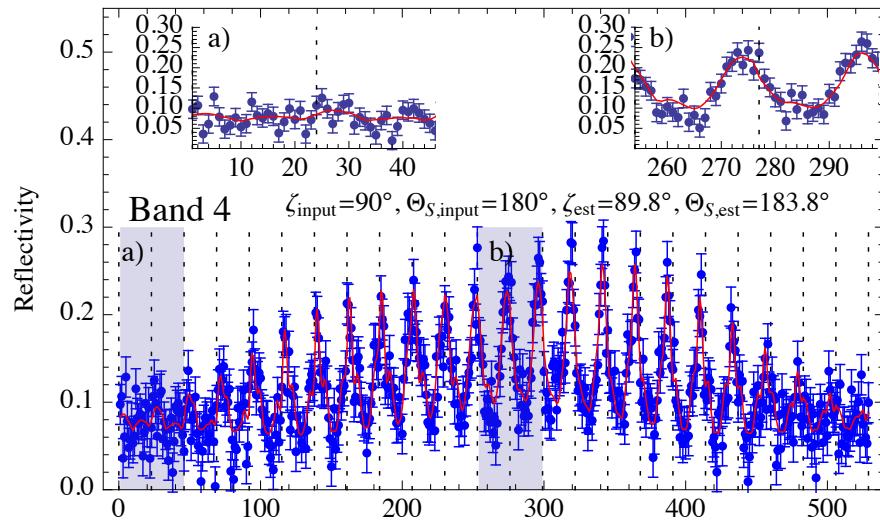
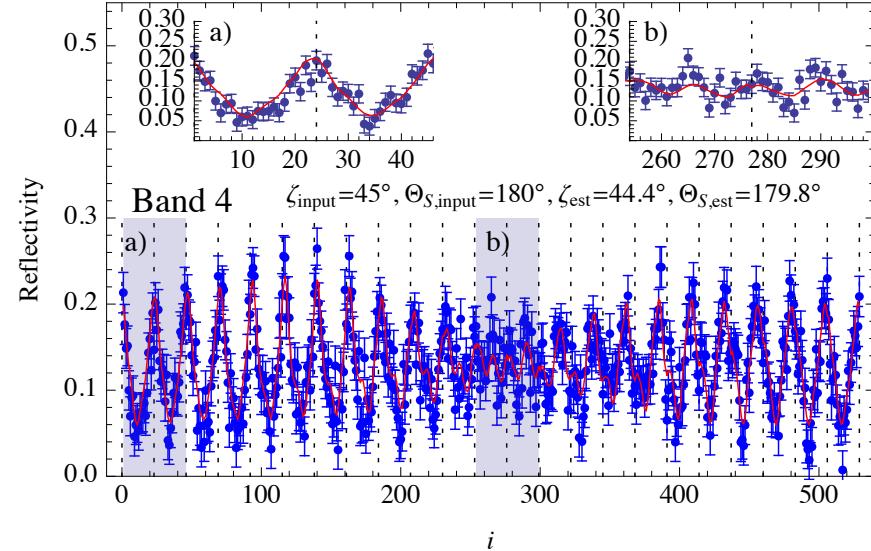
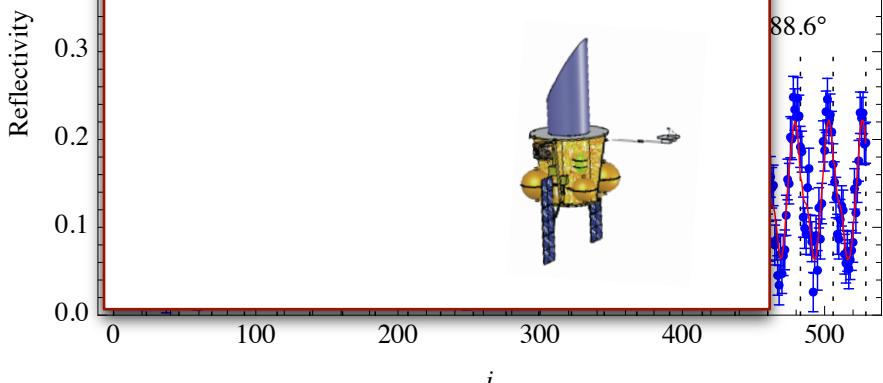
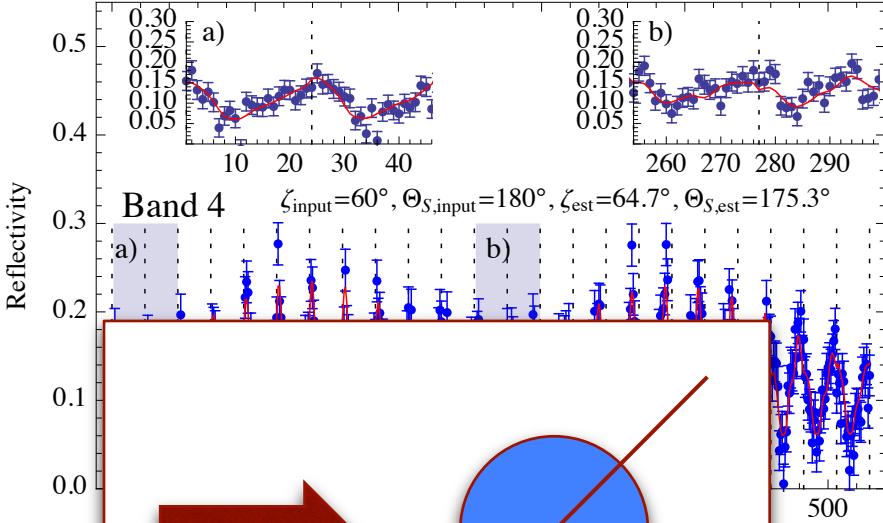


Obliquity of our solar system



$\zeta = 90^\circ$

0.86um

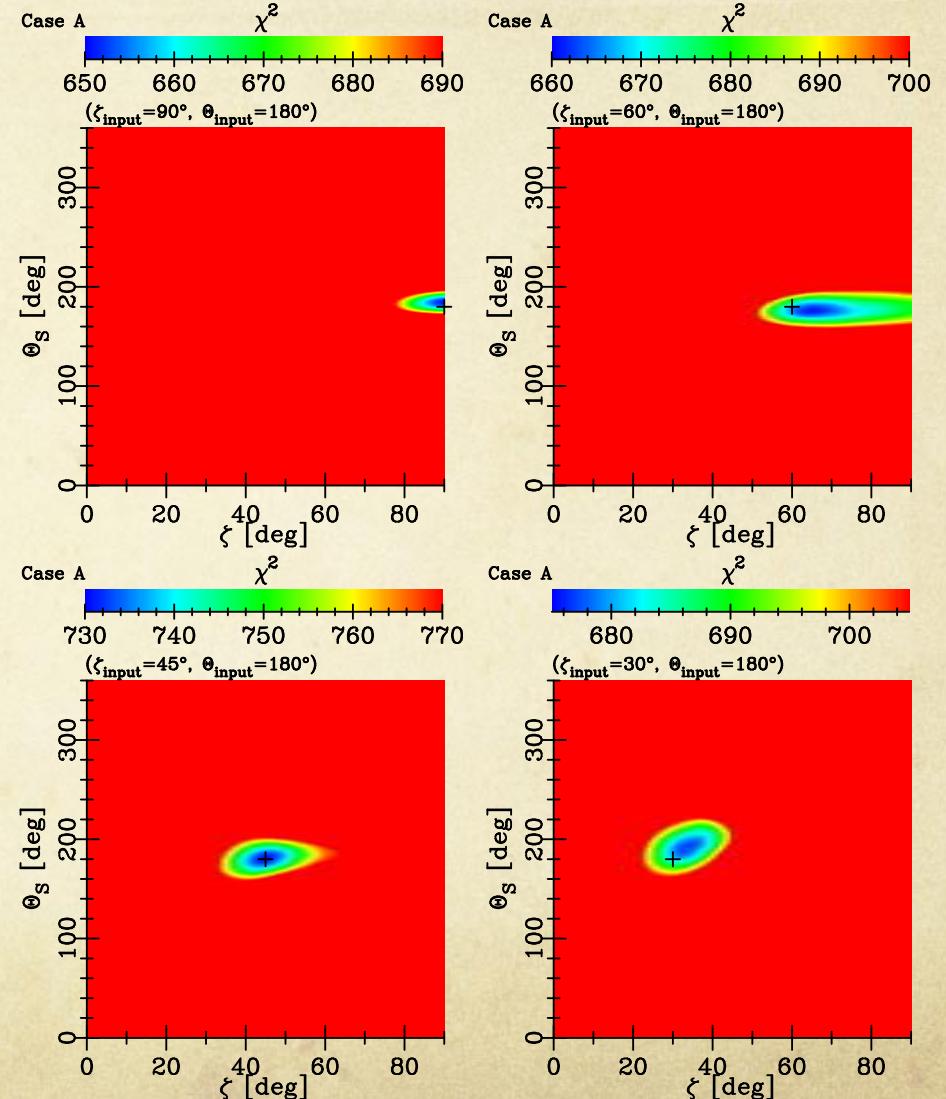
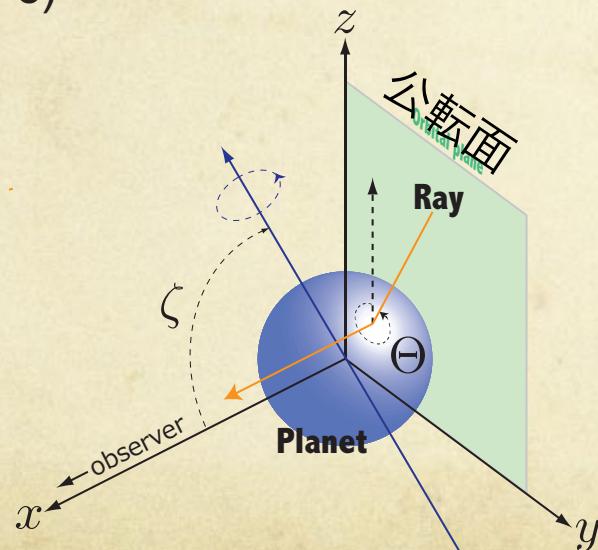
 $\zeta = 45^\circ$  $\zeta = 60^\circ$ 

Obliquityの推定

Obliquityは生物の存在にとって非常に重要だが、観測的に推定できる方法は非常に限られている

- ◆ Obliquity, Orbital phaseを動かし chi-square最小をさがすことで、この方法論をだけからObliquityとSeasonを推定することができる

c)



まとめ：

- ✓ 地球型惑星の表面について知りたいならば反射光直接撮像
- ✓ 公転・自転によって表面2次元分布=地図を描くことが可能
- ✓ 同時にObliquityを推定することができる
- ✓ 既存の観測計画(O3)でも5-10pc程度ならできそう

❖ 本当は雲を忘れてはならない → 藤井

