

### 大栗 真宗 千葉大学 先進科学センター



2024/10/29-31 集中講義@京都大学

### 臨界曲線と焦線付近の複数像









強い重カレンズアニメ (点状光源)



強い重カレンズアニメ (広がった光源)



### 重カレンズ解析の数値的手法

一般に重力レンズ方程式を解析的に解くのは
 困難

$$\vec{\beta} = \vec{\theta} - \vec{\alpha}(\vec{\theta})$$

- (β → θ は非線形、複数の解が許される)
- 数値的に重力レンズ方程式を解くことが必要









数値的な解の探索



example by glafic (MO 2010)

### レンズ方程式の数値的求解



- 高いグリッド分解能は
   臨界曲線近傍でのみ必要
   となる
- 適合格子 (adaptive grid)
   を使うことで効率的に
   重力レンズ方程式解ける
- 左の例では7つの複数像
  - をうまく分離して求める ことができている

強い重力レンズ解析



観測量:複数像の位置、フラックス比
 複数像形状 (銀河)、時間の遅れ (クエーサー、超新星etc)

強い重力レンズ解析

#### 複数像の位置

光源の位置  $\beta$  が共通 →  $\theta_j - \alpha(\theta_j) = \theta_k - \alpha(\theta_k)$ 質量分布への制限

• 実際にはカイ2乗を最小化しパラメータ決定

光源の数 各光源iの複数像の数  

$$\chi^2_{\text{pos}} = \sum_{i=1}^{N_i} \sum_{j=1}^{N_{ij}} \frac{\left| \theta_{ij}^{\text{obs}} - \theta_{ij}(\beta_i; p_{\text{model}}) \right|^2}{\sigma_{ij}^2}$$
位置の誤差

### 光源平面でのカイ2乗の評価

• カイ2乗の評価で重力レンズ方程式を解く必要

重力レンズ方程式→各光源iの複数像の位置

$$\chi_{\text{pos}}^{2} = \sum_{i=1}^{N_{i}} \sum_{j=1}^{N_{ij}} \frac{\left|\boldsymbol{\theta}_{ij}^{\text{obs}} - \boldsymbol{\theta}_{ij}(\boldsymbol{\beta}_{i}; \boldsymbol{p}_{\text{model}})\right|^{2}}{\sigma_{ij}^{2}}$$

近似的に評価し重力レンズ方程式求解を回避

$$\chi_{\text{pos}}^2 \simeq \sum_{i=1}^{N_i} \sum_{j=1}^{N_{ij}} \frac{\left| \left[ A(\boldsymbol{\theta}_{ij}^{\text{obs}}; \boldsymbol{p}_{\text{model}}) \right]^{-1} \left[ \boldsymbol{\beta}_{ij}^{\text{obs}}(\boldsymbol{p}_{\text{model}}) - \boldsymbol{\beta}_i \right] \right|^2}{\sigma_{ij}^2}$$

高速な評価が可能

### フラックス比および時間の遅れ

• フラックス比

$$\chi_{\text{flux}}^2 = \sum_{i=1}^{N_i} \sum_{j=1}^{N_{ij}} \frac{\left[ f_{ij}^{\text{obs}} - \left| \mu_{ij}(\boldsymbol{\beta}_i; \boldsymbol{p}_{\text{model}}) \right| f_{\text{src},i} \right]^2}{\sigma_{f,ij}^2}$$

• 時間の遅れ  $\chi_{td}^2 = \sum_{i=1}^{N_i} \sum_{j=1}^{N_{ij}} \frac{\left[\Delta t_{ij}^{obs} - \Delta t_{ij}(\boldsymbol{\beta}_i; \boldsymbol{p}_{model}) - \Delta t_i\right]^2}{\sigma_{\Delta t, ij}^2}$ 

例: クエーサー重力レンズ

# 四重像クエーサー重力レンズWFI2033-4723 z<sub>s</sub>=1.662, z<sub>l</sub>=0.661, 最大分離角2.53秒角



時間の遅れの測定(最大~60日)

16

質量モデリング

• WFI2033-4723の質量モデリング

観測的制限:像+レンズ銀河の位置、

フラックス比、時間の遅れ

#### N<sub>const</sub>=15

仮定するモデル:特異等温楕円体+外部歪み場 +高次の摂動(+光源の位置,H₀)

N<sub>param</sub>=12

### 質量モデリングの結果

- 観測された複数像の 位置 etc. を再現
- *χ*<sup>2</sup>=4.3 (自由度3)





### 冪分布楕円体への拡張

• 冪への制限は弱い  $\rho(r) \propto r^{-\eta}$ 



### ハッブル定数の制限



### 例:銀河団重カレンズ



JWSTの 最初の 観測対象 の一つ |4個の 背景銀河 から、 43個の 複数像

## 最適化された質量モデル











### 銀河団強重カレンズ解析の問題点



例:広がった光源

SDSSJ002927.38+254401.7 (Shu+2016)







• 全てのビクセルをフィット  $\chi^{2}_{ext} = \sum_{i_x=1}^{N_x} \sum_{i_y=1}^{N_y} \frac{\left[f^{obs}(i_x, i_y) - f(i_x, i_y; \boldsymbol{p}_{source}, \boldsymbol{p}_{model})\right]^2}{\sigma^2(i_x, i_y)}$ 

課題: **計算コスト** 光源の複雑さ 質量分布の複雑さ

### 重力マイクロレンズ (点質量レンズ)



27

### 重力マイクロレンズ (焦線通過)



28

### 点質量レンズの増光曲線







重力マイクロレンズ視差(軌道視差)



重力マイクロレンズ視差 (3角視差)

