

۰: ۲۹۵ معرفی یک روش پویشی برای تعیین مکان یک چشم نوترون در یک محیط محدود

چکیده:

تعیین مکان یک چشم نوترون گم شده در یک محیط محدود (بدون مداخله فرد آزمایشگر به منظور رعایت موارد ایمنی) یا مخفی شده در داخل یک وسیله تقلیلی و یا کشتی های تجاری (به منظور کشف محموله های قاچاق چشم های نوترون) وغیره، ضرورت ارایه روشی مناسب با دقت بالا، هزینه پایین و قابلیت استفاده در تمامی محیط های ممکن را روشن می سازد. هدف از انجام این پژوهش، یافتن روشی بینه جهت به دست آوردن تخمین قابل قبولی از مکان یک چشم نوترون در یک محیط مشخص محدود، با دارا بودن تمامی مشخصات فوق، می باشد. اهمیت تعیین مکان این چشم از خارج محیط، از نقطه نظر مسایل ایمنی و حفاظت در برابر پرتو می باشد. در این راستا، ضمن مطالعه کیفی بر روی تمامی روش های موجود در این زمینه، روشی بدیع جهت تعیین مکان یک چشم نوترونی در تمامی انواع محیط های ممکن و ناممکن و انواع هندسه های ممکن ارایه شده است. این روش، به دلیل آن که تمامی نقاط محیط مورد بررسی را با استفاده از راهبرد خاصی جستجو می کند تا محل چشم را بیابد، روش پویشی نام گذاری شده است. در روش پویشی، فرض بر آن است که محیط مانظر به همراه عناصر تشکیل دهنده آن شناخته شده است. بدین ترتیب، ابتدا به شیوه سازی محیط با استفاده از کاد MCNP اقدام شده و تابع گرین آن به دست آورده می شود. سپس، با توجه به اندازه گیری های صورت گرفته در آشکارساز های نوترونی اطراف محیط مانظر، نسبت شارثیت شده در این آشکارسازها دو به دو یافته می شوند. از کمینه یابی مربuat خطاهای مربوط به نسبت شار اندازه گیری شده و محاسبه شده (عناصر تابع گرین)، محل واقعی چشم نوترونی ای نوترون را می توان یافت. این روش در مورد یک محیط سه بعدی ناممکن با هندسه پیچیده آزموده شده و نتایج به دست آمده، حاکی از دقت بالای این می باشد. از این روش می توان در طراحی دروازه های ورودی و خروجی خودرو، جهت یافتن مکان چشم های نوترونی مخفی شده و یا در مشخص نمودن مکان چشم های گم شده در محیط های آزمایشگاهی وغیره بهره جست.

واژه های کلیدی: تعیین مکان چشم نوترونی، سه بعدی، محیط های ناممکن، روش پویشی، تابع گرین محیط.