

図 5.1: 位置精度検査結果 1 横軸は、許容値の 2 倍の範囲をとってある。単位： μm

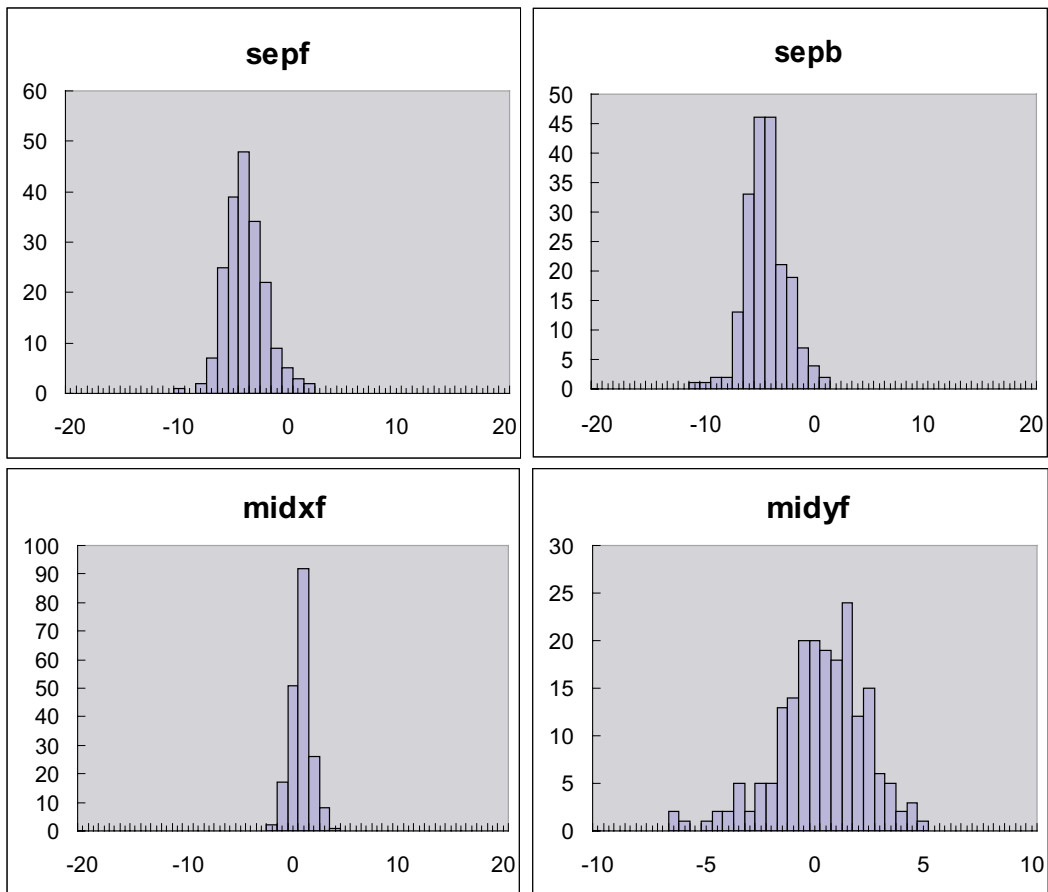


図 5.2: 位置精度検査結果 2 横軸は、許容値の 2 倍の範囲をとってある。単位： μm

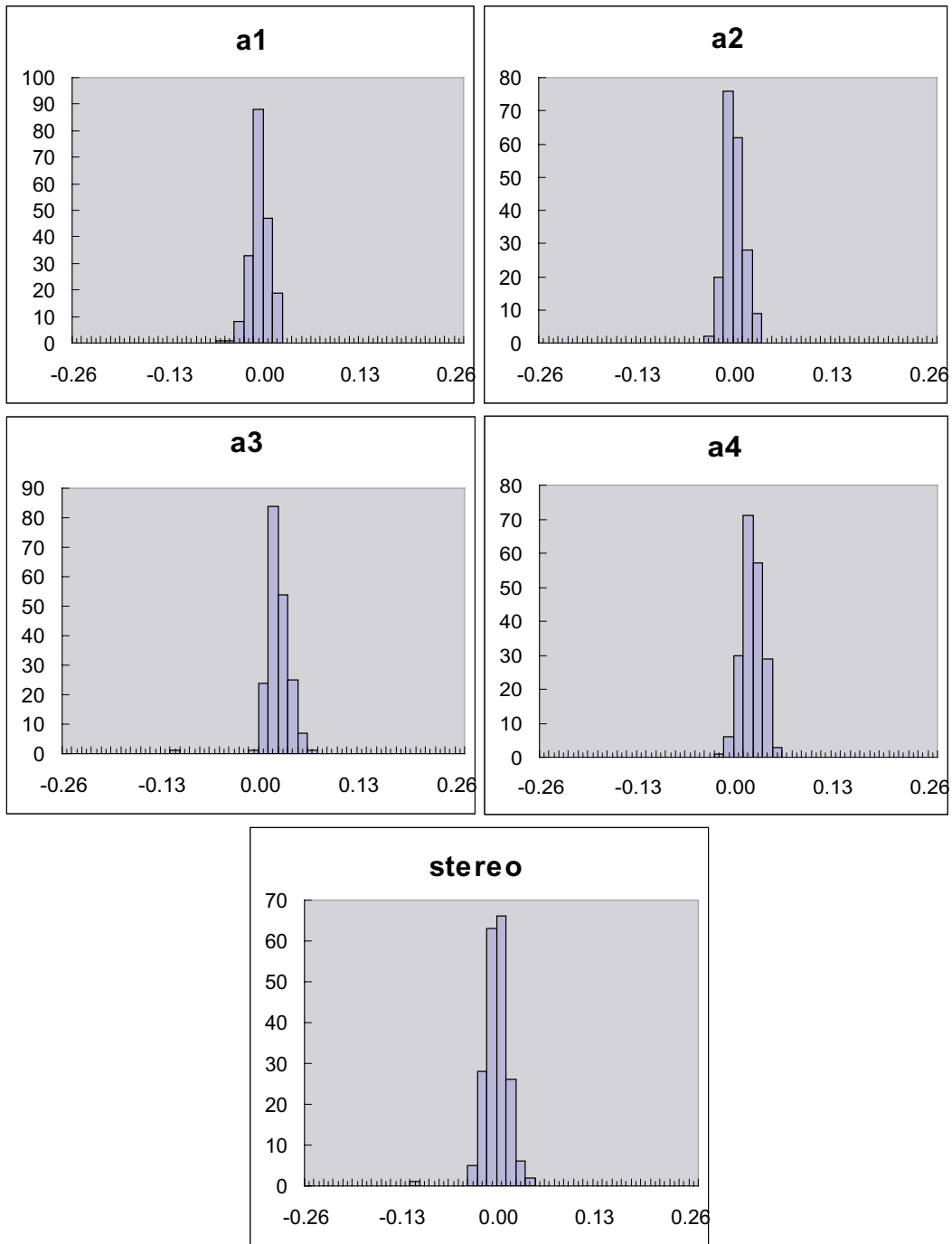


図 5.3: 位置精度検査結果 3 横軸は，許容値の 2 倍の範囲をとってある．単位：mrad

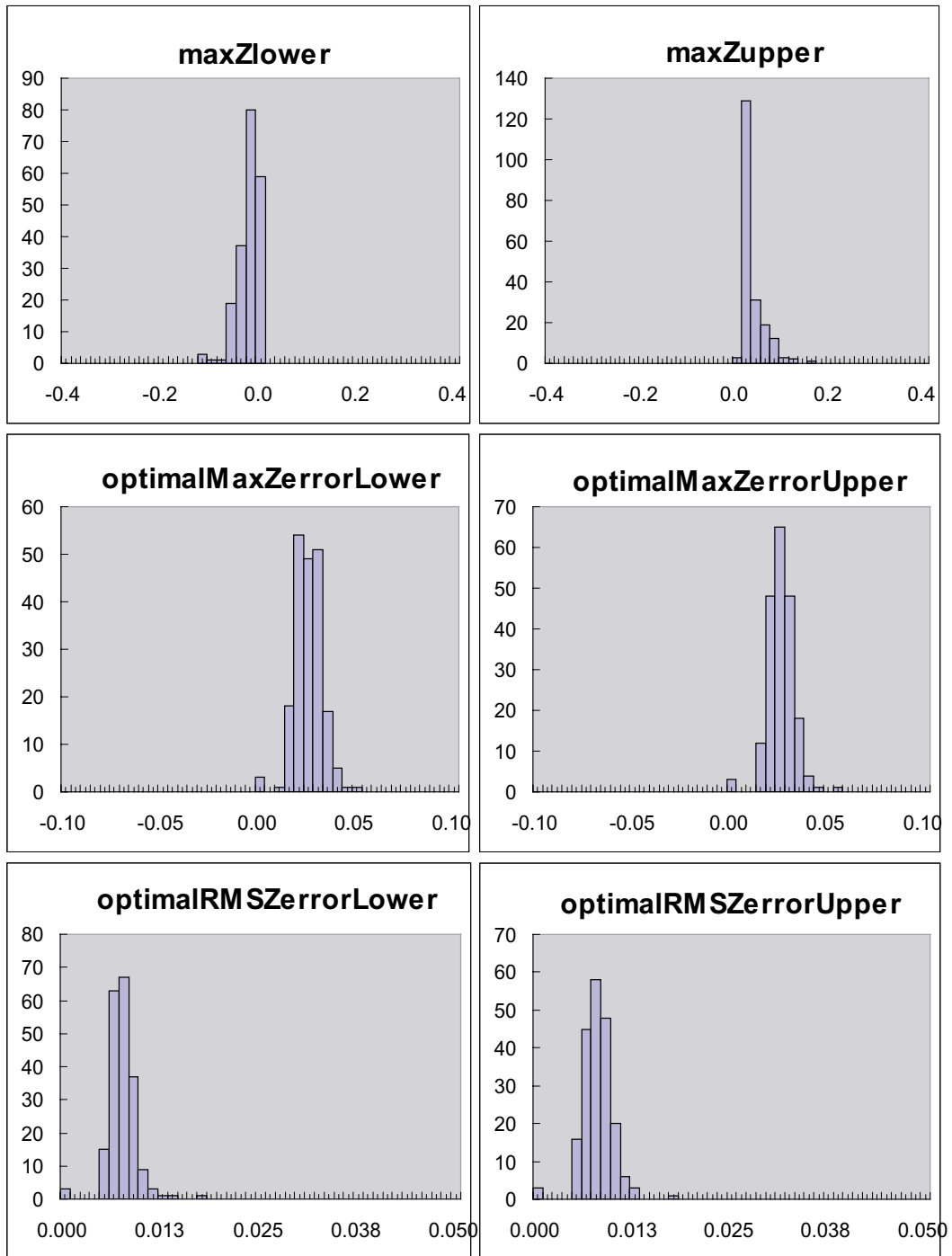


図 5.4: 位置精度検査結果 4 横軸は, 許容値の 2 倍の範囲をとってある. 単位: mm

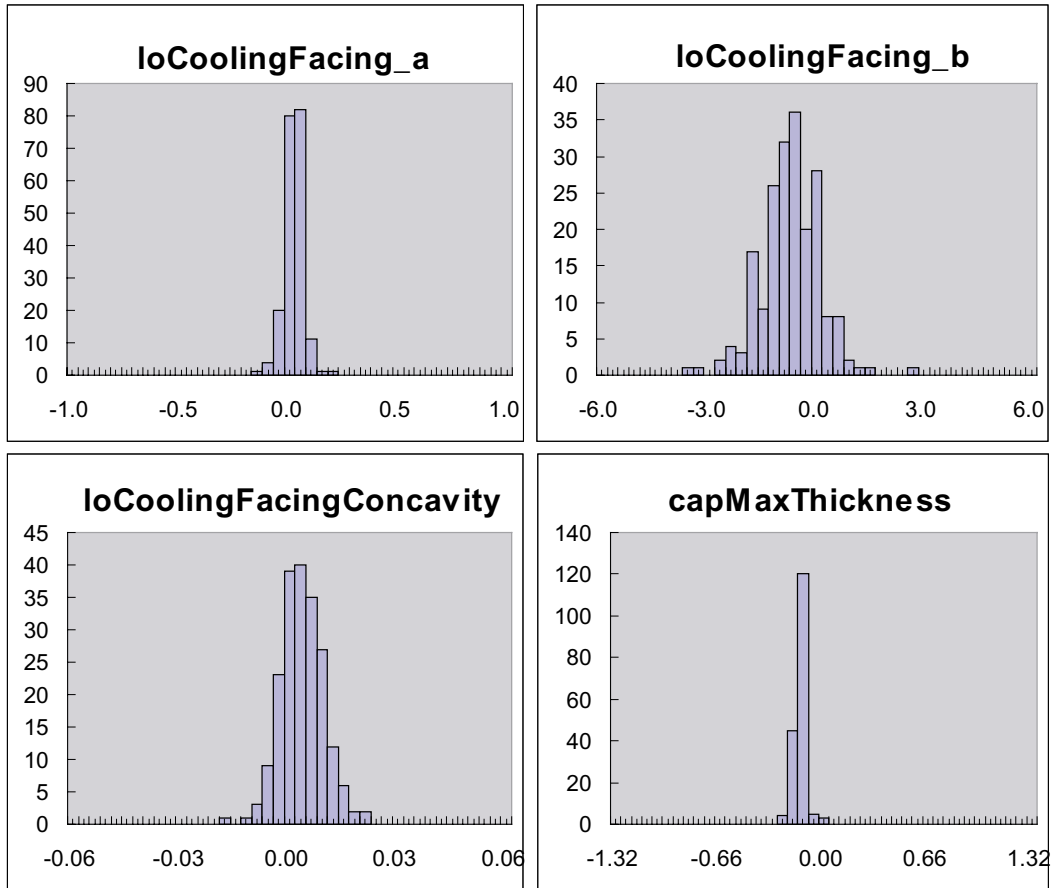


図 5.5: 位置精度検査結果 5 .

横軸は、許容値の 2 倍の範囲をとってある . loCoolingFacing_a , loCoolingFacing_b , の単位は mrad . loCoolingFacingConcavity , CapMaxThickness の単位は , mm .

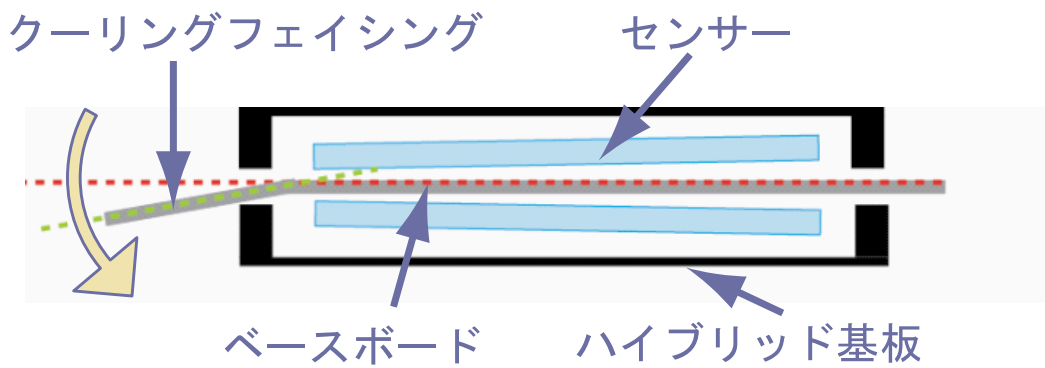


図 5.6: loCoolingFacing_b がハイブリッドの接着によって矯正される図

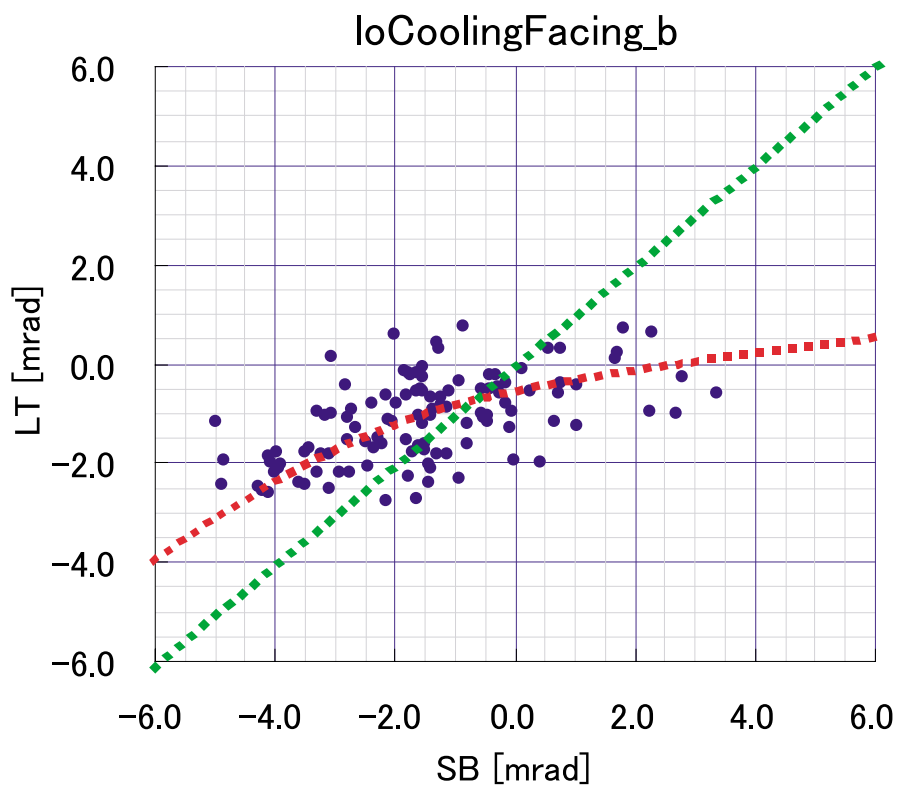


図 5.7: センサーベースボードとモジュールでの loCoolingFacing_b の相関

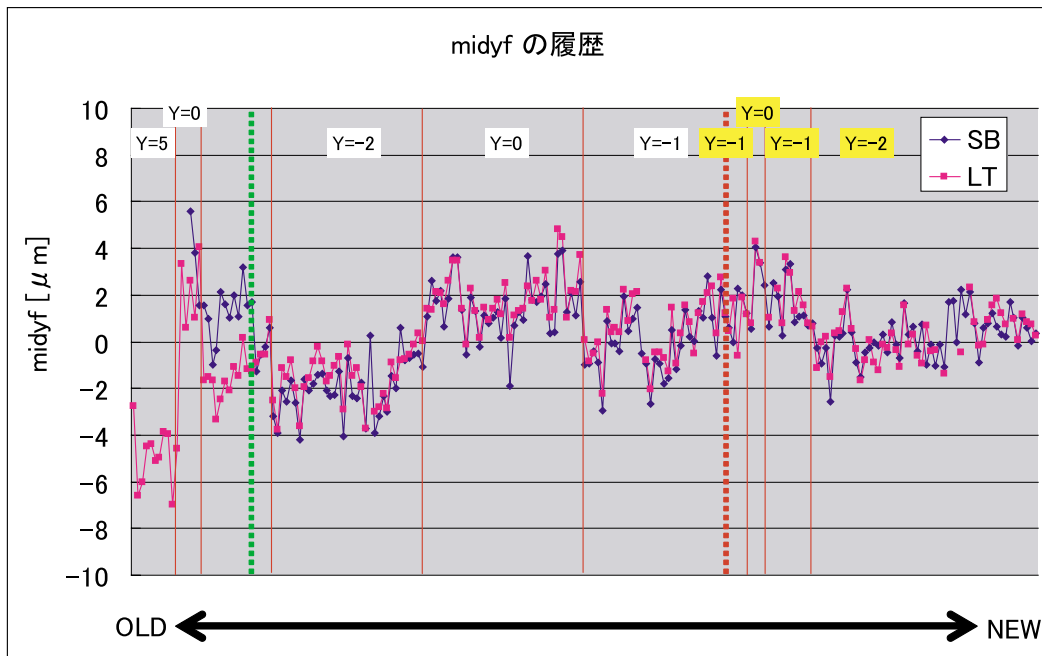


図 5.8: midyf の履歴