

ванной мишенью, как правило, применяют лёгкие вещества ( $H_2$ ,  $D_2$ ), а для изучения столкновений частиц и ядер с ядрами — более тяжёлые, вплоть до U. Часто используют т. н. *поляризованные мишени*, содержащие заметную долю поляризованных ядер водорода (см. *Ориентированные ядра*).

Первичный пучок в опытах с исподвижной мишенью создаётся выводом части ускоренного пучка («выведенный» пучок) либо рассеянием его на внутр. мишени ускорителя. В последнем случае неоднородный по составу расходящийся пучок формируется в мономульсный и коллимированный с помощью магнитов и фокусирующих магн. линз. Момент прохождения каждой частицы пучка фиксируется быстродействующими триггерными счётчиками (как правило, сцинтиляционными), а её идентификация чаще всего осуществляется черенковскими детекторами. Расстояния, необходимые для формирования смешанных адронных пучков при импульсах частиц порядка  $10^2$  ГэВ/с, составляют 100 м и более.

**Вершинный детектор** непосредственно окружает мишень (в случае встречных пучков — место встречи) и имеет эффективность регистрации вторичных частиц  $\sim 100\%$ , пространств. разрешение  $10\text{--}30$  мкм. Это, в основном, прецизионные проволочные многослойные пропорциональные камеры и дрейфовые камеры, кремниевые «микростриповые» (с полосковыми электродами) детекторы (см. *Полупроводниковый детектор*), реже — др. трековые детекторы частиц. В последнем случае мишень (в т. ч. жидковородородная) может находиться внутри вершинного детектора, напр. стримерной или тяжеложидкостной пузырьковой камеры. Иногда ф-ции мишени и вершинного детектора совмещаются (стопка ядерных фотографических эмульсий; пузырьковые камеры с жидкими  $H_2$ ,  $D_2$ , He; водородная ионизация камера высокого давления и т. п.).

**Координатные детекторы**, локализующие траектории первичной и вторичных частиц, обладают пространств. точностью  $\sim 0,1\text{--}0,2$  мм при размерах в неск. м<sup>3</sup>. В случае исподвижной мишени для этих целей используют гадоскопы сцинтилляц. детекторов и плоские проволочные пропорциональные и дрейфовые камеры большой площади. В коллайдерах область столкновения частиц окружает многослойными проволочными цилиндрич. пропорциональными и дрейфовыми камерами (т. н. центр. детекторы). Центр. детекторы позволяют не только реконструировать пространств. картину наблюдаемых многочастичных событий, но иногда идентифицировать вторичные адronы по ионизации в газе.

В К. с. д. очень больших размеров, применяемых, напр., для исследования космич. излучения или поиска распада протона, где использование проволочных камер нецелесообразно (по экономич. соображениям), применяют гадоскопы ионизационных камер, импульсных разрядных трубок, стримерных трубок, жидкостных и пластмассовых сцинтиляционных детекторов и т. п. В этом случае координатная точность определяется размерами ячейки гадоскопа (см. *Телескоп счётчиков*). При регистрации ливня частиц его ось удаётся локализовать со значительно более высокой точностью, если определять положение центра «тяжести» амплитудного распределения сигналов, используя информацию об энерговыделении в неск. соседних гадоскопич. каналах (см. также *Координатные детекторы*).

**Спектрометрия вторичных частиц** осуществляется по отклонению в магн. поле или с помощью ионизаци., сцинтиляци. и черенковских калориметров. В первом случае в состав К. с. д. вводят магнит с центральным или др. координатными детекторами, что позволяет определить импульс каждой вторичной частицы по кривизне её траектории в магн. поле (см. *Магнитный спектрометр*).

Калориметры (спектрометры полного поглощения) измеряют энергию  $E$  и координаты оси адронного или эл.-магн. ливня, что особенно важно в случае нейтральных частиц. Точность измерений пропорц.  $E^{-1/2}$ . Поэтому значение калориметрич. метода возрастает с увеличением энергии частиц. Малое время формирования ливневого сигнала в сцинтиляционных и черенковских калориметрах позволяет использовать его при создании быстрого триггера К. с. д. (см. ниже).

Идентификация частиц осуществляется путём оценки их массы (заряж. адроны) либо по характеру распада или взаимодействия с веществом (электроны,  $\gamma$ -кванты, нейтральные мезоны и бароны, мюоны, нейтрино). Для оценки массы, кроме импульса или энергии, определяют скорость  $v$  частицы по времени пролёта с помощью сцинтилляц. и искровых счётчиков или по интенсивности и углу излучения Бавилова — Черепкова (*черенковские счётчики* — пороговые, дифференциальные и с регистрацией колец излучения Бавилова — Черенкова) либо определяют её лоренций-фактор (отношение полной энергии частицы к массе покоя) по производимой частицей ионизацией или интенсивности рентг. *переходного излучения* в слоистом радиаторе. При этом ионизирующую способность частиц измеряют в многослойных пропорциональных и дрейфовых камерах, в т. ч. с продольным дрейфом электронов, а также в *стримерных камерах*. Рентг. переходное излучение регистрируют детекторами, содержащими неск. рядов многослойных радиаторов из тонких пленок лёгкого вещества (Li, полипропилен и т. п.) и пропорц. камер с тяжёлым газом ( $Xe$ ), эффективно регистрирующих рентг. кванты с энергией  $\sim 5\text{--}20$  кэВ. Такие *переходного излучения детекторы* способны достоверно выделять вторичные электроны на фоне большого числа др. частиц.

Быстрые мюоны идентифицируют по их способности проходить через толстые слои вещества, а медленные — по электронам распада, к-рые регистрируются с временной задержкой  $\sim 10^{-6}$  с.

Нейтральные вторичные частицы идентифицируют с помощью кинематич. анализа, привлекая характеристики заряж. частиц, сопровождающих их рождение, взаимодействие, распад.

**Триггер**. В общем случае — это иерархич. система реализуемых с помощью электроники последовательно усложняющихся логич. решений, к-рые управляют обработкой сигналов, поступающих от детекторов, и потоками информации. Время принятия решения должно соответствовать быстродействию детектора. Поэтому каждое последующее более сложное и требующее большего времени решение принимается с учётом данных, поступающих от менее быстродействующих, но более информативных детекторов.

Различают неск. уровней триггеров. Быстрый триггер (триггер первого уровня) формируется за время до 100 нс сигналами наиб. быстрых детекторов — сцинтиляционных и черенковских. Требования точного временногоп совпадения таких сигналов и высокая стоимость быстрой электроники ограничивают этот триггер простыми логич. операциями (см. *Логические схемы*). Триггер второго уровня принимается более сложные решения за время до 1 мкс, используя сигналы от разл. электронных детекторов, включая пропорциональные и дрейфовые. При этом кроме сложных логич. операций может производиться и простейший кинематич. анализ с привлечением спец. процессора. В триггере третьего уровня с характерным временем  $\sim 10$  мкс уже используется информация от быстрых зарядо-, амплитудно- и времязадающих преобразователей, к-рая обрабатывается с помощью спец. процессора или программируемого микропроцессора. Здесь, напр., анализируются кривизна