

## [포ID-19] MIRIS 우주관측 카메라 Calibration

박영식<sup>1</sup>, 이대희<sup>1</sup>, 정웅섭<sup>1</sup>, 문봉곤<sup>1</sup>, 이덕행<sup>1, 2</sup>, 표정현<sup>1</sup>, 박귀종<sup>1</sup>, 박성준<sup>1</sup>, 남육원<sup>1</sup>,  
이창희<sup>1</sup>, 박장현<sup>1</sup>, 한원용<sup>1</sup>, 이승우<sup>3</sup>, Toshio Matsumoto<sup>4</sup>

<sup>1</sup>한국천문연구원, <sup>2</sup>한국과학기술 연합대학원, <sup>3</sup>한국항공우주연구원, <sup>4</sup>서울대학교

MIRIS(Multipurpose InfraRed Imaging System)는 과학기술위성 3호의 주 탑재체이며 우주관측카메라, 지구관측카메라, 전장박스로 구성되어 있다. MIRIS 우주관측 카메라는 0.9-2.0  $\mu\text{m}$  영역에서 3.67 deg. x 3.67 deg. FOV로 우리 은하평면 survey 관측과 우주배경복사(CIB) 관측을 수행할 것이다. MIRIS는 2월 말에 비행모델 개발을 완료하였고, 향후 위성체와의 조립을 진행하고, 러시아 Dnepr 발사장으로 옮겨 2012년 하반기에 발사 예정이다. MIRIS 우주관측카메라에는 Teledyne PICNIC(256x256 pixel) array를 사용하였고, Dark current, Linearity, Read-out Noise, Gain, Flat 영상 측정 등의 calibration을 수행하였다. 본 발표에서는 Calibration 결과에 대해 논의 하고자 한다.