

جدازای طیف نوترون و گاما با استفاده از روشی مبتنی بر فیلترهای دیجیتال

مهندی ولی پور^{*}, سیدابوالفضل حسینی

دانشکده مهندسی انرژی، دانشگاه صنعتی شریف، صندوق پستی: ۱۴۵۶۵-۱۱۱۴، تهران - ایران

*Email: mahdiv619@gmail.com

مقاله‌ی پژوهشی

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۲/۰۵/۱۴ تاریخ بازنگری مقاله: ۱۴۰۲/۰۴/۱۹ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۲/۱۰/۲۳

چکیده

در این مطالعه، از کد مبتنی بر روش مونت‌کارلو Geant4 برای شبیه‌سازی مجموعه‌ی آشکارساز NE-۲۱۳ دو اینچی و چشم‌های Am-Be موجود در دانشکده مهندسی انرژی شریف، استفاده شد و طیف گاما و نوترون این چشم‌های در آشکارساز مذکور از طریق شبیه‌سازی به دست آمد. سپس، جهت مقایسه و تحلیل نتایج، طیف گاما و نوترون در یک چیدمان آزمایشگاهی مشابه به روش جدازای آنالوگ تفکیک کسر ثابت به دست آمد؛ در ادامه، سه نمونه فیلتر دیجیتال در نرمافزار متلب تعریف شدند تا نتایج اعمال آن‌ها بر روی داده‌های حاصل از شبیه‌سازی انجام شده توسط Geant4 بررسی شود. در این مطالعه، مطالعه بر روی فیلترهای دیجیتالی مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح انجام شد و با مقایسه نتایج حاصل به ازای مقادیر مختلف متغیرهای مؤثر در هر فیلتر با نتایج حاصل از آزمایش انجام شده در آزمایشگاه، مقادیر بهینه‌ای برای متغیرهای مرتبه با هر فیلتر به دست آمد. با بررسی‌های صورت گرفته، برای فیلتر مثلثی به ازای $k=11$ ، برای فیلتر ذوزنقه‌ای به ازای $k=10$ و $L=5$ و برای فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح به ازای $k=10$ و $L=20$ بهترین نتایج به دست آمد. در نهایت این نتیجه به دست آمد که در بحث کیفیت جدازایی، فیلتر ذوزنقه‌ای می‌تواند انتخاب مناسب‌تری باشد.

کلیدواژه‌ها: جدازای طیف نوترون-گاما، فیلترهای دیجیتالی، Geant4، چشم‌های Am-Be، آشکارساز NE-۲۱۳

Discrimination of neutron and gamma spectrum using a method based on digital filters

M. Valipour*, S.A. Hosseini

Department of Energy Engineering, Sharif University of Technology, P.O.BOX: 1114-14565, Tehran – Iran

Research Article

Received: 13.1.2023, Revised: 10.7.2023, Accepted: 5.8.2023

Abstract

In this study, the Monte Carlo-based simulation code, Geant4, was applied to model the 2-inch NE-213 detector and Am-Be source available at Sharif University Faculty of Energy. The neutron and gamma spectrum for this source in the NE-213 detector could be achieved. Furthermore, a circuit based on the analog Constant Fraction Method (CFM) was used in the laboratory to get the neutron and gamma spectrum of the same source to be used for further comparisons. For the next step, three digital filters named Triangular, Trapezoidal, and Flat Top Cusp were scripted in MATLAB not only to see how each filter performs in the discrimination of these two spectrums but also to find the optimum values for the effective parameters in each of the filters by comparing the filter outputs with the results obtained from the constant fraction method in lab. As it turned out, in the triangular filter for $k=11$, the trapezoidal filter for $k=10$ and $L=5$, and in the flat top cusp filter for $k=10$ and $L=20$, the most accurate results were obtained. By comparing the results for these values in each filter, it was shown that the trapezoidal filter performed the most effectively in spectrum discrimination.

Keywords: Neutron-gamma discrimination, Digital filters, Geant4, Am-Be source, NE-213 scintillation detector



سری از داده‌های نمونه‌برداری شده‌ی گستته در طی زمان، انجام می‌دهد که شاخصه‌ای را در آن سیگنال ورودی، بهبود ببخشد یا تغییر خاصی را در آن به وجود آورد. در حالی که یک فیلتر آنالوگ، به صورت یک یا تعدادی از قطعات فیزیکی است که باید در مدار مورد نظر قرار بگیرد و تغییرات مدنظرش را بر روی سیگنالی پیوسته در طی زمان، انجام دهد [۹، ۸، ۵].

در این مطالعه، با هدف اعمال سه فیلتر دیجیتالی متفاوت و بررسی نتایج حاصل از هر فیلتر در بحث جadasازی طیف نوترون و گاما و نیز یافتن مقادیری بهینه برای متغیرهای مؤثر در هر یک از این سه فیلتر که بهترین نتیجه‌ی جadasازی را رقم بزنند ابتدا با در نظر گرفتن مدار آزمایش مریوط به روش آنالوگ تفکیک کسر ثابت در آزمایشگاه، طیف نوترون و گاما چشم‌های Am-Be با فعالیت ۵۰۰ میلی‌کوری در آشکارساز NE-۲۱۳ با بعد دو اینچی به دست آمد. در ادامه با انجام شبیه‌سازی طیف نوترون و گاما چشم‌های Am-Be در آشکارساز NE-۲۱۳ با شرایطی مشابه آن‌چه در آزمایشگاه مدنظر قرار گرفته بود، با استفاده از کد مونت‌کارلویی Geant^۴ که قابلیت‌های آن پیش‌تر بررسی و مورد تأیید بوده است [۱۰]، طیف نوترون و گاما مریوط به چشم‌های حاصل شد. سپس با نگارش دستورات مرتبط با فیلترهای دیجیتالی مثلثی، ذوزنقه‌ای و قلمه‌ای با سطح فوقانی مسطح در نرم‌افزار محاسباتی MATLAB، به اعمال آن‌ها بر روی داده‌های دریافتی از طریق شبیه‌سازی پرداخته شد تا بتوان مقادیر بهینه‌ای برای متغیرهای مؤثر در هر یک از فیلترها یافت که بهترین نتیجه‌ی جadasازی را رقم بزنند. همچنین مقایسه‌ای بین نتایج حاصل از هر فیلتر به ازای مقادیر بهینه متغیرهای مرتبط با هر یک، انجام خواهد شد.

۲. روش انجام کار ۱.۲ آشکارساز NE-۲۱۳

از آشکارساز NE-۲۱۳، با توجه به برخوردار بودن این آشکارساز از ترکیبات هیدروژن‌دار و نیز عدد اتمی متوسط پایین و همچنین به خاطر پاسخ زمانی نسبتاً سریع، جهت آشکارسازی نوترون‌ها (غالباً از طریق پروتون و کربن پس زده شده) و تابش‌های گاما (از طریق اندرکنش‌های کامپتونی) استفاده می‌شود [۱۱]. این آشکارساز قابلیت خوبی جهت شناسایی نوترون و گاما در میدان‌هایی که تابش هم‌زمان نوترون و گاما رخ می‌دهد، دارد که ویژگی‌های آن در سال‌های اخیر مورد بررسی قرار گرفته است. به عنوان مثال، لطفی و همکاران در سال UGLLT^۷ [۱۲]، با استفاده از آشکارسازهای NE-۲۱۳،

۱. مقدمه

در سال‌های اخیر، در امر پردازش پالس‌ها و سیستم‌های داده‌برداری در طیف‌نگاری هسته‌ای، استفاده از سیستم‌هایی که براساس پردازش دیجیتالی سیگنال‌ها کار می‌کنند، گسترش یافته است. در این‌گونه سیستم‌ها، معمولاً سیگنال خروجی دریافتی از پیش‌تقویت‌کننده، مستقیماً توسط یک مبدل آنالوگ به دیجیتال، به صورت داده‌های دیجیتالی درآمده و پردازش‌های مورد نیاز روى آن انجام می‌گيرد [۱]. جadasازی طیف مریوط به نوترون از گاما در شرایطی که از چشم‌های تابش هم‌زمان نوترون و گاما را داریم، از طریق جadasازی شکل تپ^۱ مریوط به هریک از آن‌ها صورت می‌گیرد. این جadasازی شکل تپ بر اساس پاسخی است که آشکارساز برای رویدادهای مریوط به نوترون و گاما از خود بروز می‌دهد. با برهم‌کنش پرتوهای گاما در آشکارساز، الکترون آزاد می‌شود در حالی که با اندرکنش نوترون با هسته‌های عناصر موجود در آشکارساز، پروتون‌های تولید شده را خواهیم داشت. البته سرعت جمع‌آوری الکترون‌ها در آشکارساز سریع‌تر از پروتون‌هاست؛ به همین دلیل، تپ ناشی از الکترون‌ها نسبت به تپ ناشی از پروتون‌ها، زمان‌خیز^۲ سریع‌تری دارد.

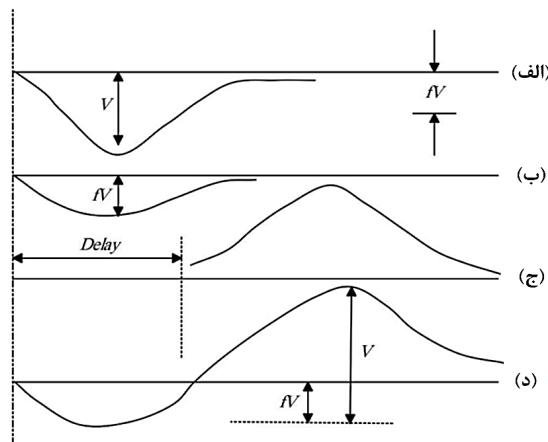
جadasازی طیف نوترون و گاما به روش‌های مختلفی صورت می‌گیرد که به طور کلی آن‌ها را به دو دسته‌ی روش‌های آنالوگ و دیجیتال تقسیم‌بندی می‌کنند. از جمله روش‌های آنالوگ استفاده شده می‌توان به روش گذر از صفر، روش زمان‌گیری لبه‌ی صعودی و روش زمان پرواز اشاره کرد [۴-۲]؛ در رابطه با روش‌های دیجیتال جadasازی طیف، برخلاف روش‌های آنالوگ، نتوان دسته‌بندی دقیق و خاصی را مدنظر قرار داد چراکه جadasازی به روش دیجیتال به روش‌های مختلفی صورت گرفته و قابل انجام است اما به طور کلی می‌توان تمامی این روش‌های دیجیتال مورد استفاده جهت جadasازی طیف را به دو دسته‌ی روش‌های دامنه‌ی زمانی^۳ یا فرکانسی^۴ طبقه‌بندی کرد [۵]. از جمله برخی از روش‌هایی که تابه‌حال مورد بررسی قرار گرفته‌اند می‌توان به روش انتگرال بار دیجیتال، روش خوش‌بندی^۵ (با استفاده از الگوریتم‌های K-Medoids و K-Means)، فیلترهای مرتبط با یکدیگر^۶ [۵] یا استفاده از فیلترهای دیجیتال اشاره کرد. در بحث پردازش سیگنال‌ها، فیلتر دیجیتال به سیستمی گفته می‌شود که یک عملیات ریاضی را بر روی یک

1. Pulse Shape Discrimination
2. Rise Time
3. Time Domain
4. Frequency Domain
5. Clustering
6. Matched Filtering

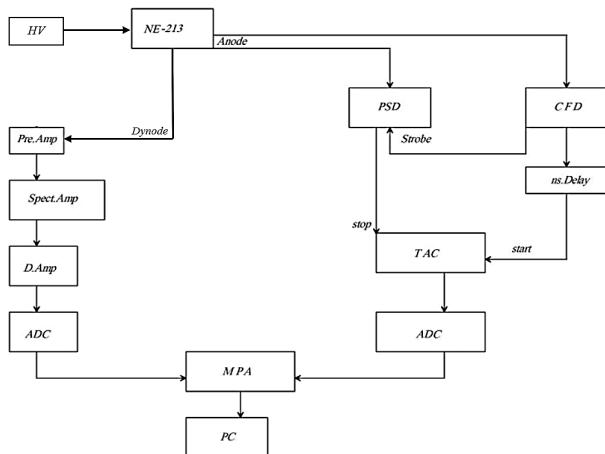


جدول ۱. مشخصات سوسوزن NE-۲۱۳ [۱۴]

مقدار	خصوصیات
0.874 g/cm^3	چگالی
۰.۷۸ آتراسین	درصد نور خروجی
۴۲۵ Nm	بیشترین طول موج گسیل شده
۳.۲ ns	زمان واپاشی
4.82×10^{-22}	تعداد اتم H در واحد cm^3
3.98×10^{-22}	تعداد اتم C در واحد cm^3
۱.۲۱۲	نسبت تعداد H به C
2.87×10^{-23}	تعداد الکترون در واحد cm^3
۱.۵۰۵	ضریب شکست (n_D)



شکل ۱. شمایلی از مراحل مختلف روش کسر ثابت.



شکل ۲. مدار بسته شده در روش آنالوگ تفکیک کسر ثابت.

در این مدار، آغاز زمان‌گیری که همان نقطه‌ی گذر از صفر باشد، توسط CFD مشخص می‌شود. سپس با تعیین زمان ورود پالس توسط PSD، قطعه‌ی CFD زمان پایان دریافت پالس را مشخص می‌کند؛ حال، اختلاف زمانی این دو پالس پس از یک تأخیر زمانی، به کمک قطعه‌ی TAC تبدیل به دامنه‌ی ولتاژ

Journal of Nuclear Science, Engineering and Technology
Vol. 45 (4), Serial Number 109, 2024, P 46-56

و UGAB^۱ به بررسی جداسازی طیف نوترون و گاما می‌چشمهدی در هریک از آشکارسازها و با استفاده از سه روش گذر از صفر^۲، انگرال بار^۳ و انگرال بار فیلتر شده^۴، برای هر یک از این سه آشکارساز پرداختند. با توجه به نتایجی که ایشان به دست آورده‌اند، از بین سه آشکارساز مورد بررسی، NE-۲۱۳، بهترین نتیجه را از جهت کیفیت جداسازی صورت گرفته با توجه به ضرایب شایستگی به دست آمده برای هر آشکارساز، حاصل نمود.

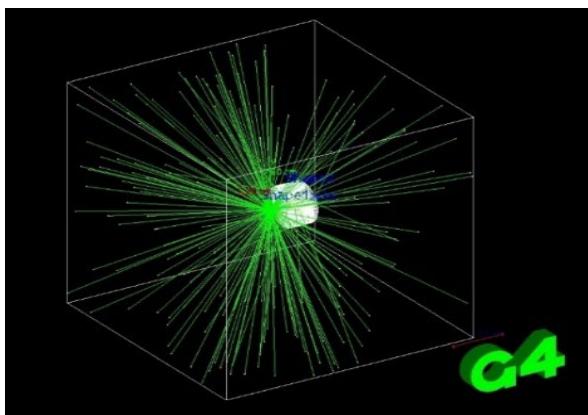
به همین دلیل و نیز با توجه به پژوهش‌هایی که پیش‌تر انجام شده‌اند [۱۳]، برای انجام بررسی‌های مرتبط با موضوع این مطالعه، از آشکارساز NE-۲۱۳ استفاده می‌شود. آشکارساز سوسوزن NE-۲۱۳ از مولکول‌های کربن و هیدروژن به صورت ترکیبات زایلن ساخته می‌شود که در جدول ۱ به مشخصات این آشکارساز اشاره شده است.

۲.۲ جداسازی طیف نوترون و گاما با استفاده از روش تفکیک کسر ثابت در این مطالعه، آزمایش انجام شده به روش آنالوگ تفکیک کسر ثابت^۵ صورت گرفته است. روش تفکیک کسر ثابت برای پالس‌های با دامنه‌ی پایین و فرکانس بالا مورد استفاده قرار می‌گیرد. همچنین باید از پالس‌های داینود آشکارساز استفاده شود البته با توجه به این که پالس داینود آشکارساز از پالس آند آن خیلی ضعیفتر است باید پیش از ورود به قسمت بعدی مدار، از پیش‌تقویت‌کننده عبور کند. در این روش، سپس پالس اولیه توسط یک فیلتر ثابت f تضعیف شده، تأخیر داده شده و معکوس می‌شود. تأخیر اعمال شده معمولاً بیشتر از زمان صعود پالس است. سپس این دو پالس، با هم جمع شده و نتیجه‌ی نشان داده شده در قسمت «د» در شکل ۱، حاصل می‌شود.

برای این آزمایش، قطعات و دستگاه‌های متعددی همچون آشکارساز NE-۲۱۳ با ابعاد دو اینچی متصل به تکثیر کنندهٔ فوتونی PMT، چشمهدی PMT، CFP مدل CFP - ۲۰۱۷، مازول PSD^۶ مدل ۲۰۲۷-CFP، مبدل زمان به دامنهٔ ۵۰۰ میلی‌کوری، ۲۰۳۸-CFP، مبدل زمان به دامنهٔ ۸۱۰۰-IAP مدل ۴۰۱۰-IAP در مداری مشابه آنچه در شکل ۲ مشاهده می‌شود، استفاده شد.

1. Ultima Gold Low Level Tritium
2. Zero Crossing Method
3. Charged Integration
4. Filtered Charged Integration
5. Constant Fraction Method
6. Pulse Shape Discriminator
7. Time to Amplitude Convertor





شکل ۴. مجموعه‌ی جهان تعریف شده و آشکارساز با حضور چشم که در کد Geant^۴ شبیه‌سازی شده‌اند.

در امر شبیه‌سازی با استفاده از کدهای مونت‌کارلویی همچون Geant^۴. به جهت حصول خطای بسیار پایین در نتایج، معمولاً شمارش بالای ده میلیون ذره مناسب تلقی می‌شود اما با توجه به این که چشم که در این شبیه‌سازی، به میزان بروز دهد، تعداد ذرات اولیه برای این شبیه‌سازی، به پنجاه میلیون ذره در نظر گرفته شد. همچنین در این شبیه‌سازی، برای تعریف فهرست فیزیکی^۲ مورد نیاز برای انجام شبیه‌سازی در کد Geant^۴، از مدل استاندارد که به صورت پیش‌فرض در دیتابیس Geant⁴ موجود است و شامل فرایندهای الکترومغناطیسی نیز می‌باشد، استفاده شد.

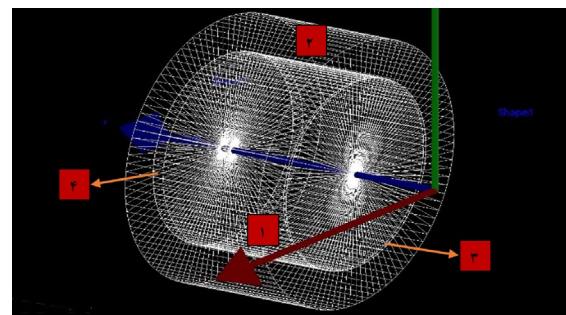
۴.۲ جداسازی با استفاده از فیلترهای دیجیتال

تابه‌حال، از فیلترهای دیجیتال برای بررسی چگونگی جداسازی طیف‌های مختلف در این زمینه، کمتر استفاده شده اما فیلترهایی همچون فیلترهای مثلثی^۳، ذوزنقه‌ای^۴ و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح^۵ برای جداسازی طیف آمیخته‌ای از نوترون و گاما که برای چشم‌هایی همچون Am-Be داریم و همچنین توانایی کاهش نویز بسیار خوب این فیلترها برای پالس‌هایی با نویز بالا همچون طیف آمیخته‌ی نوترون و گاما که نویز بالایی را برای ذرات با انرژی‌های پایین‌تر داریم، بسیار کاربردی خواهد بود [۱]. همچنین می‌توان به این مورد اشاره کرد که هنگامی که چشم‌پوشی از میزان نویز داده‌ها امکان‌پذیر باشد، استفاده از فیلترهایی همچون فیلتر قله‌ای محدود شده^۶ برای پالسی که میزان نویز آن در مقایسه با طول آن قابل چشم‌پوشی باشد، انتخاب مناسبی خواهد بود؛ همچنین، استفاده از فیلتری

می‌شود. با اتصال دو قطعه‌ی ADC مدار آزمایش به واحد MPA و اتصال این تحلیل‌گر چند کاناله به کامپیوتر، خروجی نهایی مدار حاصل شد.

۳.۲ شبیه‌سازی انجام شده توسط کد Geant⁴

برای انجام شبیه‌سازی مونت‌کارلویی، از ابزار Geant⁴ ویرایش ۱۰/۷ استفاده شد؛ در این ابزار تمامی دستورات به زبان C++ نوشته می‌شود. در نگارش کد مربوط به این شبیه‌سازی، با هدف تعریف هندسه‌ها و چشم که تا حد امکان مشابه آن‌چه در آزمایشگاه مورد استفاده و بررسی قرار گرفت، فضایی استوانه‌ای شکل به عنوان قسمت اصلی آشکارساز NE-۲۱۳ با قطر ۵/۰۸ cm و ارتفاع ۷/۶۲ cm که شامل مواد تشکیل‌دهنده‌ی آن، با مشخصاتی که در جدول ۱ مورد بررسی قرار گرفت، در نظر گرفته شد و هم‌چنین از دو تیغه‌ی استوانه‌ای شکل نیز به عنوان پوششی شبیه‌ای از جنس پیرکس در دو قسمت جلویی (به ارتفاع ۰/۱۵۶۸ cm) و پشت (به ارتفاع ۰/۰۶۳۵ cm) آشکارساز و نیز تیغه‌ای استوانه‌ای شکل از جنس آلومینیوم به عنوان پوشش اطراف استوانه (به شعاع داخلی ۲/۵۴ cm و شعاع خارجی ۳/۱ cm که با این شرایط می‌تواند پوشش‌دهنده‌ی مجموعه‌ی شبیه‌سازها و محفظه‌ی NE-۲۱۳ باشد و ارتفاع ۰/۴۱۲ cm در نظر گرفته شد و جهان مورد نیاز شبیه‌سازی به صورت هندسه‌ای مکعبی شکل به ضلع ۱۰۰ cm از جنس هوای معمولی که مرکز این مکعب در مبدأ مختصات قرار بگیرد، در نظر گرفته شد؛ همچنین چشم که می‌باشد در فعالیت ۵۰۰ میلی‌کوری، مشابه آن‌چه در آزمایشگاه مورد استفاده قرار گرفت، از نوع gps^۱ که تابش را همسانگرد به تمام فضای اطراف خود ساطع می‌کند، در نظر گرفته شد. در ادامه، شکل‌های ۳ و ۴، شمایلی از آشکارساز تعریف شده در کد، بدون حضور چشم که و با حضور چشم که (البته با در نظر گرفتن تعداد ذرات اولیه محدود برای رسم بهتر گرافیکی شکل) را نشان می‌دهند.



شکل ۳. هندسه‌ی مجموعه‌ی آشکارساز شبیه‌سازی شده؛ ۱) قسمت ماده‌ی سوسوزن؛ ۲) محفظه‌ی پوشش‌دهنده‌ی مجموعه‌ی آشکارساز؛ ۳) پنجره‌ی جلویی و ۴) پنجره‌ی پشت آشکارساز.

1. G4General Particle Source



ادامه، این سه فیلتر به صورت آنچه که در روابط ۲ (فیلتر مثلثی)، ۳ (فیلتر ذوزنقه‌ای) و ۴ (فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح) عنوان شده‌اند، بر روی این پالس‌های تغییر یافته اعمال خواهند شد [۱، ۱۵].

$$z(n) = z(n-1) + y(n) - 2y(n-k) + y(n-2k) \quad n \geq 1 \quad (2)$$

$$z(n) = z(n-1) + y(n) - y(n-k) - y(n-k-l) \quad n \geq 1 \quad (3)$$

$$z(n) = z(n-1) + p(n) - y(n-l) + y(n-l-k) - [y(n-k) + y(n-l)]k \quad n \geq 1 \quad (4)$$

$$p(n) = p(n-1) + y(n) - y(n-l) - y(n-l-k) \quad p(0) = 0 \quad (4)$$

در این روابط، متغیر z پالس نهایی حاصل از فیلترهای مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح است؛ متغیر y نیز از رابطه‌ی ۱ به دست می‌آید. متغیرهای k و L نیز اعدادی صحیح هستند که قله‌ی پالس خروجی را مشخص می‌کنند. در هر سه فیلتر با تغییر مقدار متغیر k ، اساسی‌ترین تغییر در ارتفاع پالس ایجاد شده توسط فیلتر خواهد بود؛ البته در فیلتر ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، با تغییر متغیر L علاوه بر ارتفاع قله‌ی پالس، پهنای سطح فوقانی فیلتر ذوزنقه‌ای نیز تغییر می‌کند [۱۶]. با توجه به این که پالس آند آشکارساز برای گاما، نسبت به نوترون، زودتر به سمت صفر میل می‌کند، قله‌ی مربوط به گاما این فیلترها بالاتر از قله‌ی نوترون قرار خواهد گرفت.

۳. نتایج

۱.۳ نتایج اولیه‌ی به دست آمده از شبیه‌سازی

نتایج حاصل از شبیه‌سازی اولیه‌ی انجام شده در کد Geant4 برای طیف‌های نوترون و گاما حاصل از چشم‌های Am-Be با مشخصاتی که پیشتر در بخش ۲.۲ عنوان شده بود، مطابق آنچه در شکل ۵ مشاهده می‌شود به دست آمد.

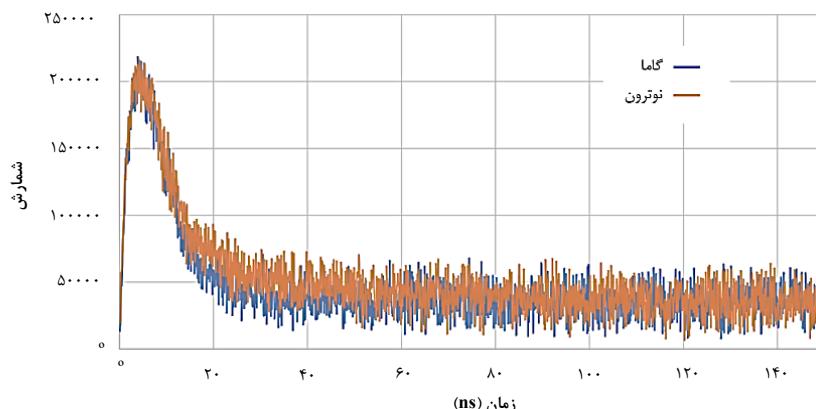
همچون فیلتر مثلثی، هنگامی که نویز این داده‌ها نسبت به طول پالس قبل چشمپوشی نباشد، برای نویزگیری این پالس، می‌تواند مناسب‌تر باشد [۱۵].

فیلترهایی که در این مطالعه مورد بررسی قرار می‌گیرند، فیلترهای مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح خواهند بود. با انجام دو پردازش اولیه‌ای که متوالی و وابسته به یکدیگر هستند، بر روی پالس‌های نوترون و گاما دریافتی، که در این پژوهش از داده‌های به دست آمده از طریق شبیه‌سازی حاصل شدند، به اعمال این فیلترها پرداخته شده و نتایج حاصل از هر فیلتر مورد بررسی قرار گرفت.

مراحلی که در روند اعمال این فیلترها انجام می‌شود در ادامه در شکل‌های ۵ الی ۷ قابل مشاهده است. با توجه به این اشکال، پالس‌های جداگانه‌ی مربوط به نوترون و گاما که توسط آشکارساز ثبت می‌شود باید در ابتدا به صورت تابعی که جهت استفاده در رابطه‌ی مربوط به فیلترهای مذکور نیاز است، تبدیل شود. با توجه به این که قسمت موردن اختلاف در طیف نوترون و گاما دریافتی از چشم‌های معمول موردن استفاده تولیدکننده‌ی نوترون و گاما همچون Am-Be یا ^{252}Cf در بعد از قله و در قسمت نزولی نمودار است، بدون این که مشکلی یا تأثیری در نتیجه‌ی حاصل از فیلترها به وجود آید می‌توان قسمت پیش از نقطه‌ی قله‌ی پالس را با ضرب کردن در یک تابع پله، تبدیل به صفر نمود. رابطه‌ای که برای این کار مورد استفاده قرار می‌گیرد به صورت زیر است:

$$y(n) = M - x(n) \quad (1)$$

که در این رابطه، متغیر y همان پالس تغییر یافته و متغیر x همان پالس اولیه است. همچنین پارامتر M مقدار بیشینه‌ی پالس اولیه‌ی دریافتی (که همان X باشد) است. این پالس تغییر یافته سپس برای استفاده در فیلترهای مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح مورد قرار می‌گیرد. در



شکل ۵. طیف دریافتی نوترون و گاما حاصل از شبیه‌سازی با Geant4.



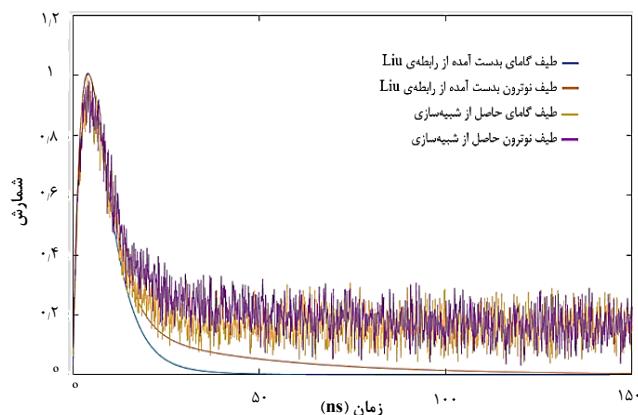
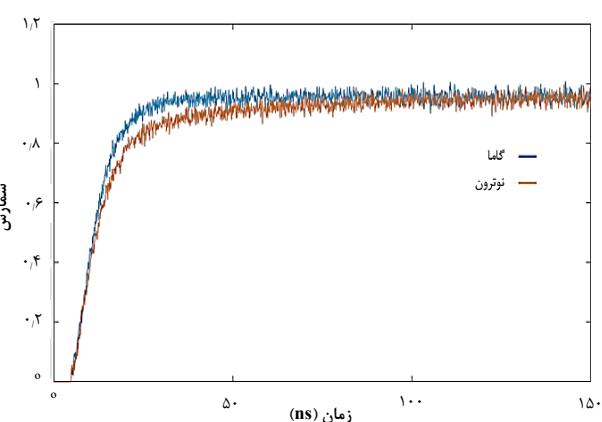
جدول ۲. متغیرهای لازم در رابطه‌ی مربوط به پالس‌های نوترون و گامای خروجی آشکارساز [۱۵] NE-۲۱۳

نوع پرتو	گاما	نوترون
<i>A</i>	۱۰.۵۳۰	۱۱.۳۲۰
<i>B</i>	۰.۰۱۷	۰.۰۱۷
θ (ns)	۴.۳۶۸	۴.۳۱۷
λ_s (ns)	۳.۴۸۲	۳.۵۳۷
λ_l (ns)	۱۱.۵۲۰	۳۸.۱۴۰
λ_o (ns)	۰.۳۳۱	۰.۲۸۶

در شکل ۶، این پالس‌ها و مقایسه‌ی آن‌ها با پالس‌های حاصل از شبیه‌سازی توسط Geant^۴ به نمایش گذاشته شده‌اند. البته جهت محاسبه‌ی ساده‌تر خط، نمودارها به سطح زیرشان، نرم‌الایز شدند. با بررسی صورت گرفته، داده‌های حاصل از شبیه‌سازی با اختلافی در حدود ۱۵ درصد نسبت به پالس‌های نوترون و گامای ارائه شده توسط Liu، برای بررسی انتخاب شده‌اند. حال با توجه به رابطه‌ی ۱، تبدیل این پالس‌های دریافتی به پالس‌های تغییر یافته صورت می‌گیرد که نتیجه‌ی این تغییر شکل پالس، به صورت شکل ۷ خواهد بود.

۲.۳ نتایج به دست آمده بعد از اعمال فیلترهای مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح

در مرحله‌ی نهایی به اعمال فیلترهای مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح بر روی این پالس تغییر یافته، پرداخته می‌شود. ابتدا فیلتر مثلثی مورد بررسی قرار می‌گیرد. با توجه به روابط مربوط به فیلترهای عنوان شده، در فیلتر مثلثی با تغییر دادن متغیر k باید به دنبال مقداری بهینه برای این متغیر باشیم چراکه مطابق آن‌چه در رابطه‌ی ۲ برای فیلتر مثلثی عنوان شد، تنها پارامتر قابل تغییر، متغیر k است؛ چگونگی انتخاب مقدار بهینه بدین صورت است که نتیجه‌ی فیلتر مربوطه به‌گونه‌ای باشد که علاوه بر این که مقدار ضربی شایستگی بهتری حاصل شود، ارتفاع قله‌های ایجاد شده توسط آن و شمارشی که در زیر هریک از این قله‌ها ثبت می‌شود نیز، نزدیک‌ترین مقادیر را به قله‌هایی که از طریق آزمایش در آزمایشگاه به دست آمده، داشته باشد. در ادامه در شکل ۸، نتایج فیلتر مثلثی که به ازای مقادیر مختلفی برای k مورد بررسی قرار گرفته، قبل مشاهده است؛ در شکل‌های ۸ الی ۱۲، قله‌های سمت چپ که ارتفاع بیشتری دارند مربوط به گاما و قله‌های سمت راست در هر شکل، مربوط به طیف نوترون هستند.

شکل ۶. صحتسنجی پالس حاصل از شبیه‌سازی توسط کد Geant⁴.

شکل ۷. طیف پالس‌های تغییر یافته‌ی نوترون و گامای حاصل از شبیه‌سازی.

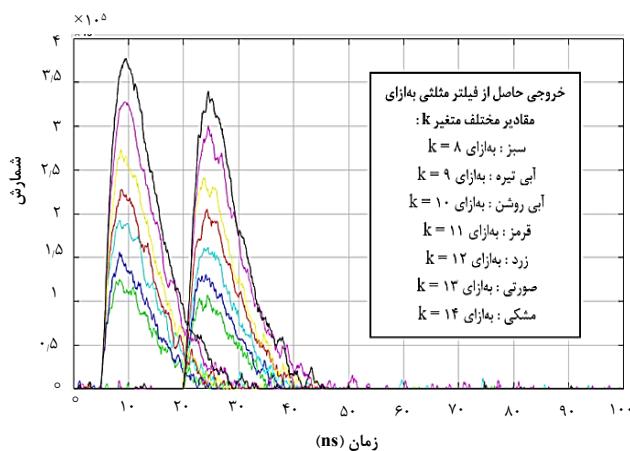
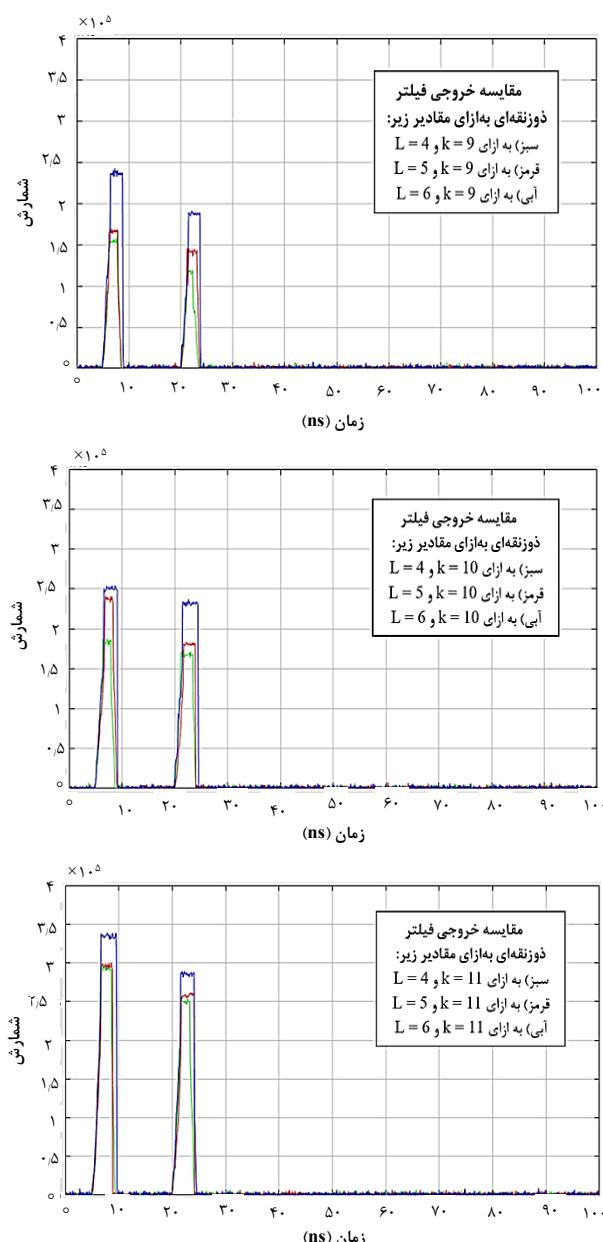
بالته در ابتدا باید پالس‌های شبیه‌سازی شده صحتسنجی شوند تا بتوان از آن‌ها در سایر مراحل پژوهش استفاده نمود. برای این کار پالس‌های نوترون و گامای شبیه‌سازی شده با شکل پالس خروجی آشکارساز NE-۲۱۳ که توسط Liu و همکاران [۱۷] با بررسی آزمایشگاهی و روش‌های آموزش هوش مصنوعی^۱ به دست آمده است، صحتسنجی می‌شود. رابطه‌ای که ایشان به دست آورده‌اند، رابطه‌ای به صورت نمایی با شش متغیر است که به صورت رابطه‌ی ۵ به دست آمده است:

$$r(t) = A \left[\exp\left(-\frac{t-t_0}{\theta}\right) - \exp\left(-\frac{t-t_0}{\lambda_s}\right) + B \exp\left(-\frac{t-t_0}{\lambda_l}\right) \right] \quad (5)$$

در این رابطه، پارامترهای A , B , λ_s , λ_l , θ و t_0 برای طیف‌های نوترون و گاما مطابق جدول ۲، تعیین شده است.

1. Artificial Neural Network



شکل ۸. نتایج حاصل از اعمال فیلتر مثلثی برای مقادیر مختلف متغیر k .شکل ۹. نتایج به دست آمده توسط فیلتر ذوزنقهای برای مقادیر مختلف متغیر k و L .

بعد از فیلتر مثلثی، فیلتر ذوزنقهای و فیلتر قلهای با سطح فوقانی مسطح مورد بررسی قرار می‌گیرند. معیار انتخاب مقادیر بهینه برای متغیرهای فیلترهای ذوزنقهای و قلهای با سطح فوقانی مسطح نیز مشابه آنچه که برای فیلتر مثلثی مدنظر قرار گرفت، خواهد بود البته مورد دیگری نیز باید مدنظر قرار گیرد و آن، این مسئله است که سطح صافتری برای ضلع بالایی طیفهای حاصل در هر فیلتر، بدست آید. شکل‌های ۹ و ۱۰ به ترتیب، نتایج فیلتر ذوزنقهای و قلهای با سطح فوقانی مسطح را که به ازای مقادیر مختلفی برای k و L مورد بررسی قرار گرفته‌اند، نشان می‌دهند.

۳.۲ معیار مقایسه‌ی ضریب شایستگی

معیار سنجش ضریب شایستگی^۱ که با استفاده از رابطه‌ی ۶ حاصل می‌شود، معیار سنجش کیفیت جداسازی صورت گرفته خواهد بود که در این رابطه، D ، فاصله‌ی بین نوک قلهای گاما و نوترون و $FWHM_n$ و $FWHM_\gamma$ نیز به ترتیب، پهنا در ارتفاعهای نیم‌بیشنه‌ی قلهای گاما و نوترون هستند.

$$FOM = \frac{D}{FWHM_n + FWHM_\gamma} \quad (6)$$

۴.۳ نتیجه‌ی دریافتی از مدار بسته شده در آزمایشگاه

همان‌طور که در بخش ۲.۲ توضیح داده شد، بعد از بستن مداری مطابق شکل ۲، دریافت خروجی مدار از واحد MPA و نمایش آن در کامپیوتر، نموداری مطابق شکل ۱۱ به دست آمد.

۵.۲ تحلیل نتایج حاصل از هر سه فیلتر

همان‌طور که پیش‌تر نیز اشاره‌ای مختصر انجام شد، برای تعیین مقادیر بهینه برای متغیرهای مرتبط با هر فیلتر، علاوه بر این‌که باید ضرایب شایستگی مرتبط با نتایج حاصل از هر فیلتر به ازای مقادیر مختلف متغیرهای مرتبط با آن‌ها، مد نظر قرار بگیرد باید شمارش‌های زیر قلهای نیز مورد توجه باشد تا بتوان نتیجه‌گیری دقیق‌تری را انجام داد. در ادامه، در جدول‌های ۳ و ۴، شمارش‌های ثبت شده در زیر قلهای نوترون و گاما حاصل از اعمال فیلتر مثلثی و نیز ضرایب شایستگی به دست آمده به ازای مقادیر مختلف متغیر k در این فیلتر، آورده شده‌اند.

1. Figure Of Merit (FOM)



جدول ۳. شمارش‌های ثبت شده در زیر قله‌های نوترون و گاما برای نتایج حاصل از فیلتر مثلثی به ازای مقادیر مختلف متغیر k

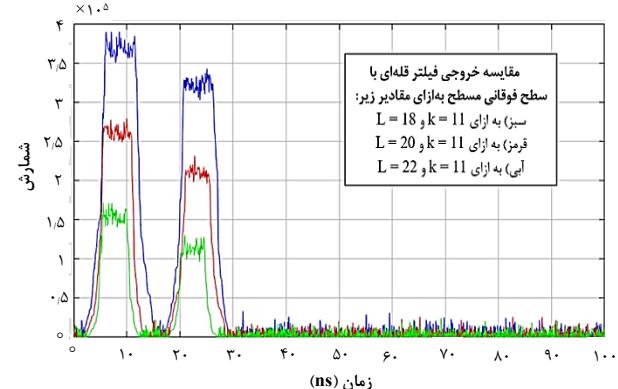
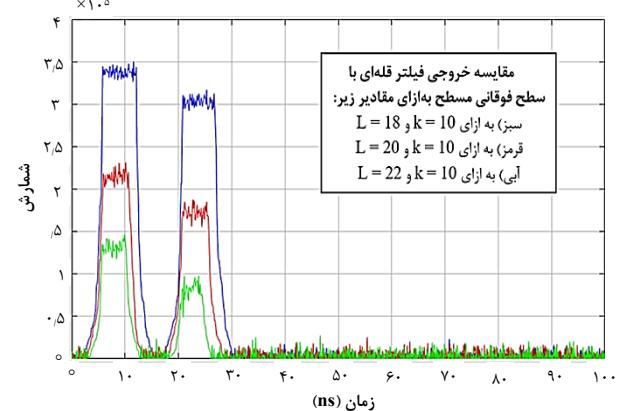
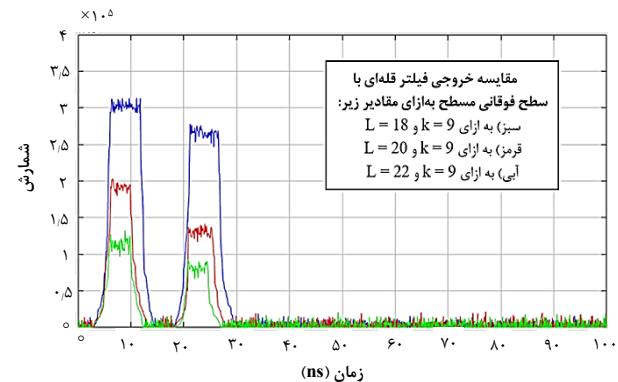
مقادیر k متغیر	روش آنالوگ تفکیک	فیلتر دیجیتالی مثلثی	کسر ثابت
	نوترون	گاما	
۸	۸۸۷۹۲۷۰	۱۱۴۳۹۵۸۵	
۹	۱۱۳۷۳۲۲۲	۱۳۴۴۱۴۶۱	
۱۰	۱۴۷۹۳۸۴۴	۱۹۲۹۴۴۸۷	شمارش ثبت شده در
۱۱	۱۸۹۹۵۲۶۳	۲۱۵۴۷۷۹۶	زیر قله‌های گاما برابر
۱۲	۲۲۸۰۳۳۳۴	۲۶۲۲۵۷۹۱	(۵۳۵۶۴۸۱) و برای
۱۳	۳۰۱۱۳۲۳۴	۳۳۷۶۴۲۴۸	نوترون (۳۸۹۱۲۰۲)
۱۴	۳۳۳۰۴۷۲۶	۳۹۰۲۲۴۹	است.

جدول ۴. مقادیر ضرایب شایستگی برای نتایج حاصل از فیلتر مثلثی برای مقادیر مختلف متغیر k

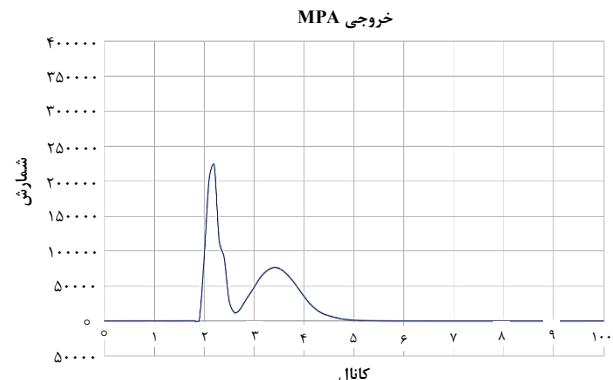
مقادیر متغیر k	روش آنالوگ تفکیک	فیلتر دیجیتالی مثلثی	کسر ثابت
۸	۰,۷۸۶	مقدار ضریب	
۹	۰,۸۲۳	شایستگی حاصل	
۱۰	۰,۶۳۷	شده، طبق این روش	
۱۱	۰,۸۱۱	آنالوگ که فارغ از	
۱۲	۰,۸۱۹	پارامترهای مرتبط با	
۱۳	۰,۷۸۴	این فیلتر است، برابر	
۱۴	۰,۷۶۰	(۰,۸۰۰) است.	

جداول ۵ و ۶، شمارش‌های ثبت شده در زیر قله‌های نوترون و گاما حاصل از اعمال فیلتر ذوزنقه‌ای و نیز ضرایب شایستگی به دست آمده به ازای مقادیر مختلف متغیرهای k و L در این فیلتر را نشان می‌دهند. همچنین در جداول ۷ و ۸، این موارد برای فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح قابل مشاهده است.

همان‌طور که در شکل‌های ۸ الی ۱۰ برای هر یک از فیلترها به صورت مقایسه‌ای به ازای مقادیر مختلف k مشاهده می‌شود، با افزایش مقدار متغیر k در فیلتر مثلثی و در فیلترهای ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح با تغییر مقادیر k و L ، گرچه مقادیر ضرایب شایستگی به دست آمده، تغییر یافته اما نزدیک بودن شمارش و ارتفاع مربوط به قله‌های نوترون و گاما در هر فیلتر با قله‌های حاصل از طریق آزمایش انجام شده در آزمایشگاه نیز باید مدنظر قرار گیرد؛ بدین سبب، اگرچه آن‌طور که طبق داده‌های جداول ۴، ۶ و ۸ به نظر می‌رسد مقدار $k = ۹$ در فیلتر مثلثی، مقادیر $k = ۹$ و $L = ۴$ در فیلتر ذوزنقه‌ای و مقادیر $k = ۱۰$ و $L = ۱۸$ در فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، مقادیر بهینه‌ی مورد نظر باشند اما با توجه به نکاتی که



شکل ۱۰. نتایج به دست آمده توسط فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح برای مقادیر مختلف متغیر k و L .



شکل ۱۱. خروجی دریافتی از MPA

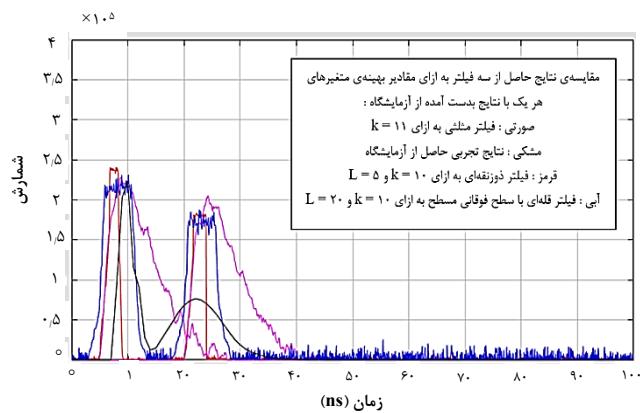


جدول ۷. شمارش‌های ثبت شده در زیر قله‌های نوترون و گاما برای نتایج حاصل از فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح به ازای مقادیر مختلف k و L

مقادیر متغیر k	مقادیر متغیر L	روش آنالوگ		تفکیک کسر ثابت	فیلتر دیجیتالی قله‌ای با سطح فوقانی مسطح	شمارش ثبت شده در زیر قله‌های
		نوترون	گاما			
۹	۱۸	۴۱۱۵۳۲۰	۶۴۵۱۳۵۷			
	۲۰	۷۴۷۴۱۰۴	۱۰۵۵۹۶۳۶			
	۲۲	۱۸۳۷۷۸۸۷	۲۱۳۹۷۰۹۷			
۱۰	۱۸	۴۱۸۹۲۵۹	۷۷۹۳۶۱۱			
	۲۰	۱۱۱۴۴۸۵۲	۱۳۹۷۶۰۶۶	(۵۳۵۶۴۸۱)		
	۲۲	۲۲۳۲۳۳۴۲	۲۶۳۳۲۳۳۸	برای نوترون		
۱۱	۱۸	۶۳۵۹۵۱۱	۹۱۳۰۶۵۰	(۳۸۹۱۲۰۲)		
	۲۰	۱۳۶۱۲۰۱۸	۱۷۷۴۴۲۰۲	است.		
	۲۲	۲۴۴۲۰۰۵۴	۲۹۷۵۸۵۲۰۳			

جدول ۸. مقادیر ضرایب شایستگی برای نتایج حاصل از فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح برای مقادیر مختلف k و L

مقادیر متغیر k	مقادیر متغیر L	روش آنالوگ	تفکیک کسر ثابت	نوترون	گاما
۹	۱۸	۱/۴۹۳	مقدار ضریب		
	۲۰	۱/۴۸۸	شایستگی حاصل		
	۲۲	۱/۱۸۰	شده، طبق این		
۱۰	۱۸	۱/۵۵۲	روش آنالوگ که		
	۲۰	۱/۲۵۸	فارغ از پارامترهای		
	۲۲	۱/۰۷۵	مرتبه با این فیلتر		
۱۱	۱۸	۱/۳۷۷	است، برابر		
	۲۰	۱/۲۵۳			
	۲۲	۱/۰۶۵	(۰,۸۰۰) است.		



شکل ۱۲. نتایج حاصل از سه فیلتر به ازای مقادیر بهینه متغیرهای هر یک و خروجی بهدست آمده از آزمایشگاه در یک نمودار.

پیش‌تر در ابتدای بخش ۵.۳ نیز عنوان شد که باید در نظر گرفته شوند، مقادیر $k = ۱۱$ برای خروجی فیلتر مثلثی، مقادیر $L = ۵$ و $k = ۱۰$ در فیلتر ذوزنقه‌ای و مقادیر $L = ۲۰$ و $k = ۱۰$ در فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، به عنوان مقادیر بهینه و مناسب در نظر گرفته شدند.

در شکل ۱۲، به مقایسه‌ی بین نتایج حاصل از اعمال فیلترهای مثلثی، قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، ذوزنقه‌ای و آنچه از طریق آزمایش عملی در آزمایشگاه به دست آمده، پرداخته شده است.

جدول ۵. شمارش‌های ثبت شده در زیر قله‌های نوترون و گاما برای نتایج حاصل از فیلتر ذوزنقه‌ای به ازای مقادیر مختلف متغیر k و L

مقادیر متغیر k	مقادیر متغیر L	روش آنالوگ	تفکیک کسر ثابت	فیلتر دیجیتالی ذوزنقه‌ای	روش آنالوگ	تفکیک کسر ثابت	فیلتر دیجیتالی	روش آنالوگ
۹	۴	۲۲۹۲۳۵۴	۳۶۰۵۳۳۲					
	۵	۳۵۳۷۰۸۵	۳۹۴۷۵۹۵					
	۶	۵۲۲۸۷۶۹	۷۰۰۰۵۳۴	شمارش ثبت شده در				
۱۰	۴	۴۲۹۳۲۵۸	۴۹۴۴۳۸۷	زیر قله‌های گاما برابر				
	۵	۵۰۷۵۴۴۴	۵۸۳۲۱۴۰	(۵۳۵۶۴۸۱) و برای				
	۶	۷۸۸۱۶۶۸	۸۱۴۹۴۲۵	نوترون (۳۸۹۱۲۰۲)				
۱۱	۴	۶۵۴۴۹۸۷	۸۲۲۹۸۹۱	است.				
	۵	۷۷۰۰۵۶۰	۷۹۳۹۹۵۰					
	۶	۹۱۷۹۰۷۶	۱۱۶۶۲۳۰۹					

جدول ۶. مقادیر ضرایب شایستگی برای نتایج حاصل از فیلتر ذوزنقه‌ای برای مقادیر مختلف متغیرهای k و L

مقادیر متغیر k	مقادیر متغیر L	روش آنالوگ	تفکیک کسر ثابت	فیلتر دیجیتالی ذوزنقه‌ای	روش آنالوگ	تفکیک کسر ثابت	فیلتر دیجیتالی	روش آنالوگ
۹	۴	۳/۴۵۸	مقدار ضریب					
	۵	۳/۱۹۲	شایستگی حاصل					
	۶	۳/۰۳۷	شده، طبق این					
۱۰	۴	۳/۱۱۹	روش آنالوگ که					
	۵	۳/۲۹۸	فارغ از پارامترهای					
	۶	۲/۷۳۱	مرتبه با این فیلتر					
۱۱	۴	۲/۶۹۶	است، برابر (۰/۸۰۰)					
	۵	۲/۹۴۳	است.					
	۶	۲/۵۵۴						



مراجع

۴. بحث و نتیجه‌گیری

1. Tiwari A.K, Raut R, Basu K, Ghugre S.S, Dutta A, Sinha A.K. Digital Pulse Processing Simulations in MATLAB® & OCTAVE for Nuclear Spectroscopy. In Proceedings of the DAE Symp. *On Nucl. Phys.* 2012;57:944.
2. Alexander T.K, Goulding F.S. An amplitude-insensitive system that distinguishes pulses of different shapes. *Nuclear Instruments and Methods*. 1961;13:244-246.
3. Bayaat E. M.Sc. thesis, *Sharif University of Technology*. 2002 [In Persian].
4. Bose S, Chatterjee M.B, Sinha B.K, Bhattacharyya R. Neutron-gamma discrimination based on leading edge shape measurement. *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research Section A: Accelerators. Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*. 1988;270(2-3):487-491.
5. Aghabozorgi S. M.Sc. thesis, *Sharif University of Technology*. 2014 [In Persian].
6. Hartigan J.A, Wong M.A. Algorithm AS 136: A k-means clustering algorithm. *Journal of the royal statistical society. series c (applied statistics)*. 1979;28(1):100-108 (1979).
7. Korolczuk S, Linczuk M, Romaniuk R, Zychor I. Development of a digital method for neutron/gamma-ray discrimination based on matched filtering. *Journal of Instrumentation*. 2016;11(09):C09013.
8. Kim C, Yeom J.Y, Kim G. Digital n-γ pulse shape discrimination in organic scintillators with a high-speed digitizer. *Journal of Radiation Protection and Research*. 2019;44(2):53-63.
9. Korolczuk S, Linczuk M, Romaniuk R, Zychor I. Development of a digital method for neutron/gamma-ray discrimination based on matched filtering. *Journal of Instrumentation*. 2016;11(09):C09013.
10. Allison J, Amako K, Apostolakis J.E.A, Araujo H.A.A.H, Dubois P.A, Asai M.A.A.M, Yoshida H.A.Y.H. Geant4 developments and applications. *IEEE Transactions on Nuclear Science*. 2006;53(1):270-278.
11. Klein H, Brooks F.D. Scintillation detectors for fast neutrons. *PoS*. 2006;097.
12. Lotfi Y, Moussavi-Zarandi S.A, Ghal-Eh N, Bayat E. A comparison on three neutron-gamma discrimination methods used with NE213, UGLLT and UGAB scintillators. *Radiation Physics and Chemistry*. 2020;171:108701.
13. Esposito B, Riva M, Marocco D, Kaschuck Y. A digital acquisition and elaboration system for nuclear fast pulse detection. *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research Section A: Accelerators, Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*. 2007;572(1):355-357.
14. BC-501, BC-501A, BC-519 Liquid Scintillators. www.crystals.saint-gobain.com/radiation-detection-scintillators/liquid-scintillators/neutron-gamma-psd-bc-501a-bc-519.

در این مطالعه، به بررسی کیفیت جداسازی حاصل از سه فیلتر دیجیتالی مثلثی، ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح و یافتن مقادیر بهینه‌ای برای متغیرهای مؤثر در هر یک از این سه فیلتر پرداخته شد. در فیلتر مثلثی و ذوزنقه‌ای، شروع پالس تقریباً مشابه یکدیگر است اما در خروجی فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، شروع و فرود پالس تقریباً به صورت نمایی است. در چگونگی فرود از قله‌ی ایجاد شده مربوط به گاما و نوترون، فیلتر مثلثی ضعیفتر از دو فیلتر دیگر عمل کرده است که همین مورد مسبب کمتر بودن ضریب شایستگی فیلتر مثلثی نسبت به فیلتر ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح است. در فیلتر مثلثی، متغیری که می‌تواند در تغییر نتیجه‌ی آن تأثیرگذار باشد، متغیر k و در فیلتر ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، متغیرهای k و L مربوط به هر یک از این دو فیلتر هستند که در هر سه فیلتر، متغیر k بیشترین تأثیر را در ارتفاع پالس ایجاد شده خواهد داشت در حالی که با تغییر پارامتر L ، تأثیر بیشتری را در عرض سطح فوقانی فیلترهای ذوزنقه‌ای و قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، شاهد خواهیم بود؛ البته در رابطه با فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح، با تغییر متغیر L به ازای یک مقدار ثابت k تأثیر بیشتری بر روی ارتفاع پالس و پهنای قسمت مسطح به وجود آمده در قسمت بالایی پالس تشکیل شده، نسبت به فیلتر ذوزنقه‌ای، قابل مشاهده است. همان‌طور که در شکل ۱۲ قابل مشاهده است، قله‌های مربوط به گاما و نوترون حاصل از اعمال فیلتر ذوزنقه‌ای و فیلتر مثلثی حاصل شده است چراکه آن‌طور که از شکل ۱۲ نیز قابل استنباط است و همچنین مطابق آن‌چه در جداول ۴، ۶ و ۸ برای مقادیر ضریب شایستگی مربوط به هر یک از سه فیلتر مورد استفاده مشاهده می‌شود، فیلتر ذوزنقه‌ای بهترین عملکرد را در بحث جداسازی داشته و در مرتبه‌ی بعدی فیلتر قله‌ای با سطح فوقانی مسطح عملکرد مناسبی را نشان می‌دهد. فیلتر مثلثی نیز، در مقایسه با این دو فیلتر، عملکرد ضعیفتری از خود بروز داده است.



15. Nakhostin M. A new digital method for high precision neutron-gamma discrimination with liquid scintillation detectors. *Journal of Instrumentation*. 2013;8(05):P05023.
16. Boghrati B, Moussavi-Zarandi A, Esmaeli V, Nabavi N, Ghergherehchi M. On gamma-ray spectrometry pulses real time digital shaping and processing. *Instruments and Experimental Techniques*. 2011;54(5):715.
17. Liu G, Aspinall M.D, Ma X, Joyce M.J. An investigation of the digital discrimination of neutrons and γ rays with organic scintillation detectors using an artificial neural network. *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research Section A: Accelerators, Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*, 2009;607(3):620-628.

COPYRIGHTS

©2021 The author(s). This is an open access article distributed under the terms of the Creative Commons Attribution (CC BY 4.0), which permits unrestricted use, distribution, and reproduction in any medium, as long as the original authors and source are cited. No permission is required from the authors or the publishers.



استناد به این مقاله

ولی پور، مهدی، حسینی، سیدابوالفضل. (۱۴۰۳)، جداسازی طیف نوترون و گاما با استفاده از روشی مبتنی بر فیلترهای دیجیتال. *مجله علوم، مهندسی و فناوری هسته‌ای*، ۱۰(۹)، ۵۶-۴۶.Url: https://jonsat.nstri.ir/article_1588.html DOI: <https://doi.org/10.24200/nst.2024.1588>