Proceedings of the 13th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan August 8-10, 2016, Chiba, Japan

PASJ2016 MOP079

cERL のラスタリングシステム

RASTERING SYSTEM WITH INTERLOCK FOR THE BEAM DUMP OF CERL

原田 健太郎[#], 中村 典雄, 帯名 崇, 島田 美帆, 宮島 司, 本田 洋介, 野上 隆史, 谷本 育律, 本田 融, 高井 良太 Kentaro Harada[#], Norio Nakamura, Takashi Obina, Miho Shimada, Tsukasa Miyajima, Yosuke Honda, Takashi Nogami, Yasunori Tanimoto, Tohru Honda, Ryota Takai

Accelerator Laboratory, KEK

Abstract

At the ERL, the used electron beam is decelerated by the main LINAC, extracted from the recirculation path by the dump chicane, and finally collected by the beam dump. The beam dump is the water cooled cupper block with cone shape hole. With slopes of the dug cone, effectively larger area catches the electron beam. But for the larger beam current operation as 1mA in average, the heat load is very severe. In order to protect the beam dump, the rastering system is required. The rastering system shakes the electron beam and the beam hit all over the beam dump during one period. In this presentation, the rastering system and interlock system that watches the operation of the system are shown.

1. はじめに

cERL[1]では周回部を通って主 LINAC で減速された 後、電子ビームはダンプシケインでダンプラインに向けて 取り出され、最終的にビームダンプで回収される。電子 ビームが直接当たるビームダンプは、円錐状の穴をあけ た水冷の銅ブロックで、電子ビームの熱負荷を分散させ る為、ビームを斜めに受けて実効的な表面積を大きくす るように設計されているが、それでも大電流の場合、1カ 所に継続して電子ビームが当たり続けると発熱の問題が 生じる。そこで、ビームダンプの局所的な熱負荷低減の 為に、電子ビームを縦横とも AC 的に振ってビームダン プ全体(または十分広い領域)に均等に電子ビームが当 たるようにするという、ラスタリングシステムが必要となる。 また、大電流運転時[2][3][4]にはラスタリングシステムに 不具合が生じた時にビームを止めるインターロックシステ ムも重要である。ここでは、cERL 用に開発したラスタリン グシステムおよびそのインターロックについて発表を行う。

2. ラスタリングシステムの概要

cERL のダンプラインの機器配置を Figure 1 に示す。 図中の(a)がラスタリング用のステアリング電磁石 (Figure 2)で、コアは0.5mm厚の硅素鋼板の積層でコア長 3cm、 コイルは 76 巻でインダクタンス 3mH、最大電流 5A で設 計上、6MeV の電子ビームを 20mrad 蹴ることができる。 (今回の運転時の減速後の電子ビームのエネルギーは 2.9MeV である。) (b)は BPM(beam position monitor)、 (c)がビームダンプで、ダンプにはスクリーンモニタとファ ラデーカップが設置されている。ラスタリング電磁石から ダンプまではおよそ 3m、4 極の効果を考えなければ 6MeV で片幅約 20cm 振れることになる。実際の運転で は、ダンプのオプティクス調整の為に下流の 4 極電磁石 を変更した場合、ラスタリング電磁石の電流値の再調整 が必要であった。真空ダクトは厚さ 2mm の SUS 製で、高



Figure 1: Layout of dump line of cERL. (a) is the fast steering magnet for rastering, (b) BPM and (c) the beam dump.

周波の磁場に対しては減衰や位相の遅れが大きくなるが、今回の10Hz程度であれば問題はない。

電磁石および電源は、東京大学高輝度光源計画の為 の速い軌道フィードバックの為の電磁石および電源の試 作品が再利用された。制御系は新規に購入、インター ロック検出モジュールについても新規に設計製作された ものである。

制御系を Figure 3 に示す。電流波形は任意波形発生 器に記憶させており、運転中の調整は振幅と周波数の みとした。任意波形発生器の出力をそのまま電源の電流 設定端子に入力し、電源の電流モニタ出力をオシロス コープおよびインターロックモジュールに入力し、動作確 認を行っている。

なお、ダンプの熱負荷低減の為には、オプティクス的 にビームを広げるという選択肢もあるが、減速後のビーム プロファイルの歪みやエネルギー広がりの影響を考える と、ビームはある程度絞っておいて、全体に振ってばらま く方がよいと考え、ラスタリングを導入することとした。

[#] kentaro.harada@kek.jp

Proceedings of the 13th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan August 8-10, 2016, Chiba, Japan

PASJ2016 MOP079



Figure 2: Fast steering magnet for rastering.



Figure 3: Control system for the rastering. (a) is the function generator, (b) the fast power supplies for the horizontal and vertical coils, (c) the interlock module and (d) the oscilloscope for the current monitor.

3. ラスタリング波形

ラスタリング波形を Figure 4 に示す。(a)は XY 平面内 にプロットした電流パターンで、実際のビームの動きに相 当する。(b)は電流のパターンで、水平コイル用と垂直コ イル用のそれぞれの電源設定に対するものである。図で



Figure 4: Rastering pattern and the magnetic current waveform.

は最大振幅が 1 になるように規格化してある。任意波形 発生器には 1 周期を 360 点に分割してデータを登録し た。実際の出力はスムージングを ON にし、滑らかになる ようにしてある。

電磁石に対して 45 度傾けたパターンとすることで、水 平と垂直の波形が対称となり、周波数を一致させることが できる。これにより、減衰や位相遅れも等しくなるとともに、 インターロックの検出の為の波形検波も容易となる。

ラスタリング電磁石からビームダンプまでに間に非線 形磁場要素はないので、4 極に対する補正は水平と垂 直の振幅を独立に変えるだけで十分である。

4. インターロック検出

大電流運転の場合、ラスタリングに異常が発生した場 合はビームを止める必要があり、その為のインターロック モジュールの試験も行った。今回の試験では、ラスタリン グの周期は 10Hz、1 周期の中の細かい波形はおよそ 200Hzになる。パターンを全体として見ると、AC的になる 部分とDC的になる部分、DCオフセットありのACになる 部分がある。考えられる動作異常についても、電源が落 ちて AC、DC ともゼロになる場合、今回は使っていない が、タイミングやクロックが落ちて、DCオフセットのみにな る場合など、いろいろなケースが考えられ、すべての場 合に素早く動作するインターロックを作ることは容易では ない。すなわち、インターロックモジュールにも波形デー

Proceedings of the 13th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan August 8-10, 2016, Chiba, Japan



Figure 5: Rastering pattern measured at the screen monitor of the beam dump.



Figure 6: Rastering pattern measured by the BPM during 1mA operation.

タを読み込ませ、随時比較するのでなければ本当の速 いインターロックは不可能である。波形データを考えず に検出する場合、最長で1周期分かかってしまうことが 避けられない。

今回のインターロックモジュールでは、包絡線ともいう べき10Hzのゆっくりした動きと、内部の約200Hzの速い 動きとを独立して検出する様に回路を設計した。10Hzの ゆっくりした平均波形に対しては、まず初段でDCカット し、AC成分の平均電圧にする。ゼロクロス付近で異常と されないよう、時定数を調整することで、インターロックと することができる。200Hzの速い波形に対しては、AC成 分だけを取り出した波形を過大に増幅(飽和させて矩形 的にする)し、速いACのON/OFFともいうべき信号を作 る。その、ACON状態信号と100kHzのクロック信号との AND信号を作り、それをある時定数で平均して検出する



Figure 7: Vacuum pressure distribution during 0.9mA beam test.

ことにした。増幅率と時定数の2つのパラメータをうまく調節することで、パターンの端の振れ幅が小さいところを検出せず、一方でAC的波形が落ちた場合に10Hzよりも速く検出することができる。どのタイミングでどのように落ちるかで、異常発生から検出までの時間にばらつきが生じることは避けられない。

今回の試験では具体的な素早さの測定は行わなかったが、電流モニタとインターロック出力信号を同時にオシロスコープに入れ、インターロック側にトリガをかけて観測することで、電源異常の際は1周期よりも必ず速く検出できていることは分かった。

5. ビーム調整

施設検査に向けたビーム調整において、ラスタリング の動作試験とパラメータ決定を目的として、BPM および スクリーンモニタによって、ラスタリング動作時のパターン を観測した。スクリーンモニタはバーストモード(小平均 電流のパルスモード)の時だけ使用可能である。また、モ ニタはバースト、CW(リターンビーム検出用のギャップあ りだが、3GHz 連続、平均大電流モード)によらずに 5Hz で動作する。ラスタリング周波数を 9.99Hz、すなわち任 意波形発生器の設定を 3596.4 点/sec とすることで、エイ リアシングが発生し、ラスタリングパターン全体をゆっくり だが観測することができる。

バーストモードでのビーム調整中の、スクリーンモニタ による観測データを Figure 5 に示す。水平垂直の振幅を 調整することで、ダンプでほぼ円形にラスタリングすること ができている。パターンの大きさはダンプ上で約 14mm x 14mm、電流設定波形の振幅(10V が 5A に相当)は水 平 1.5Vpp、垂直 1.125Vpp であった。

Figure 6 に 0.9mA 大電流試験時(2016 年 3 月 8 日、施設検査当日)のラスタリング中の BPM での観測データ を示す。ビームダンプは設計上、直径 4cm で 40kW 受け られることになっている。2.4MeV、1mA の電子ビームの 場合、直径 1.3cm 以上のラスタリングが必要である。オプ ティクス調整後のビームサイズはダンプで水平 2.5mm、 垂直 1.6mm 程度である。試験開始時、直径 2cm を目標 に水平 2Vpp、垂直 1.5Vpp の場合も試験したが、ダンプ での放射線モニタ値が上昇した為、事前の調整値同様

PASJ2016 MOP079

の直径 1.4cm で調整が行われた。検査合格後の運転時 にも同じパラメータとしている。Figure 7 に 0.9mA での真 空のグラフを示す。真空圧力の増大はラスタリングによっ て抑制でき、およそ 1.6 x 10⁻⁶Pa となった。

6. 今後の課題

動作異常時のインターロック検出器を含むラスタリング システムを構築し、実際にビーム試験を行い、0.9mA 運 転時に熱負荷分散をすることができた。今後、さらに大 電流の運転を目指す場合、インターロックの精密化、高 速化、その為にも周波数の高速化が必要となる。その為 には、インターロックモジュールの信頼性及び速度試験、 ビームダクトのセラミック化、ビーム診断系の高速化など が今後の課題となる。

参考文献

- T. Obina *et al.*, "Recent Developments and Operational Status of the Compact ERL at KEK", in Proceedings of IPAC'16, TUPOW036.
- [2] S. Sakanaka *et al.*, "Measurement and Control of Beam Losses under High-average-current Operation of the compact ERL", in Proceedings of IPAC'16, TUPOW038.
- [3] 坂中 章悟 他, "コンパクト ERL におけるビーム電流約 1 mA の運転", this conference, WEOM15.
- [4] 宮島司 他, "cERL コミッショニング運転における軌道調整 とビーム光学関数調整", this conference, TUP064.