# A SYSTEM FOR MONITORING OF THE TRANSVERSE INJECTION **ERROR AND BETATRON TUNE IN J-PARC MR**

Shuichiro Hatakeyama\*A), Takeshi Toyama<sup>B)</sup>, Masaki Tejima<sup>B)</sup>,

<sup>A)</sup> Japan Atomic Energy Agency (JAEA), 2-4 Shirane Shirakata, Tokai-mura, Naka-gun, Ibaraki 319-1195 Japan <sup>B)</sup> High Energy Accelerator Research Organization (KEK), 1-1 Oho, Tsukuba, Ibaraki, 305-0801 Japan

#### Abstract

The beam commissioning of J-PARC MR (Main Ring) started in 2008. The current beam power of the user operation is 40kW-70kW which corresponds 1/10 of the designed value of 1st stage. One of the hurdle to clear for the power up is the beam loss at the injection which is mostly originated from the error of bending angles of RCS-extraction and MRinjection magnets. Therefore it is required to monitor continuously the transverse injection error. It can be calculated using beam bunch positions at the injection. For this purpose a dedicated digitizer is used to acquire the waveform of BPM. It is also monitored the betatron tune using the same digitizer. Processing the injected 93 turns beam bunch positions by FFT, it is realized continuous monitoring with 3.52 s operating cycle. When determining the beam bunch position, the digital-high-pass filtering is adapted to the waveform of BPM to remove the slow component noise.

J-PARC MR 横方向の入射エラー及びベータトロンチューンモニターシステム

## 1. はじめに

J-PARC の MR (Main Ring) は 2008 年からビームコ ミッショニングが始まり、現在第1期の設計目標の約 1/10の40kW-70kWで定常運転を行っている。ビーム強 度増大のハードルの一つは、入射直後のビームロスで ある。その原因の一つは RCS の出射機器及び MR 入射 機器の偏向角度の誤差で、それを監視するために横方 向の入射エラーを常時モニターすることが要求された。 本稿では MR 入射直後の BPM を用いてビームバンチの 位置を計算し、入射エラーとベータトロンチューンを常 時モニターするシステムについて述べる。

### 2. 測定系

入射エラー測定用の BPM は、MR の COD 測定用の対 角線カット型 BPM<sup>[1]</sup>を用いる。水平方向測定用に収束 型四極電磁石 (QFR-006、QFR-008)、垂直方向測定用に 発散型四極電磁石 (ODR-007、ODR-009) の前部に設置 された合計4台のBPMを使用する。図1はそのうち水 平方向を測定する BPM の2つの電極からの信号処理系 を示す。BPM の信号は、コモンモードのノイズ対策の ためのチョークコアのコイル (~ 6mH) を通った後、専用 の処理回路である BPMC のアナログモジュール(トラン ス、可変減衰器、可変増幅器、ローパスフィルター、バッ ファーアンプ)を通り2系統に分かれる。一方は COD 測定を行うために BPMC の ADC と FPGA で FFT 処理 される。他方は BPMC の筐体背面のレファレンス出力 端子を通してビームバンチ波形測定用のデジタイザー (YOKOGAWA WE7118)に接続される。WE7118 はサン プリング 100MS/s、分解能 12bit、レコード長 50000 サ ンプル/ch で、入射直後の 3GeV のビームで 93 ターン の波形を 3.52 秒周期で処理できる。波形データは LAN 経由で EPICS<sup>1</sup>の IOC によって取り込まれ、状態遷移の シーケンスを記述できる SNL(State Notate Language)を

用いて、位置情報やベータトロンチューンが計算される。



図 1: 入射エラー、ベータトロンチューン測定系

### 3. MR 入射のトリガータイミング

MRはハーモニクス9で、キッカー電磁石の立ち上 がり時間の関係で最大で8バンチまで入射可能である。 RCS(ハーモニクス2)からは1回に2バンチ来るから4 回入射となり、それぞれ RCS の 25Hz(40ms) のキッカー タイミングに合わせて K1,K2,K3,K4 入射と呼んでいる。 2010年7月までのMRの定常運転ではK2,K3,K4の6 バンチ入射である。入射エラー測定では、WE7118の トリガーを K2 入射に合わせてあるため、測定レンジの 500µs(93 ターン)の間では、リング内には2つのバンチ しかない。この2つのバンチはタイミングの早い方か ら、前バンチ、後バンチと呼んでいる。

#### ビームバンチ位置測定 4.

### 4.1 デジタル HPF によるノイズ除去

MR の BPM は、COD 測定の場合は、FFT 処理によ りRF周波数の2倍高調波を検波することによりコモン モードチョークで取り除ききれない電磁石からの低周 波のノイズを分離している。一方でビームバンチの位 置測定では、時間領域の波形からパルスのピークを検 出し、その振幅を計算しなければならない。このため、

<sup>\*</sup> hatake@post.j-parc.jp

IANL\_LANL で開発された加速器や大型測定装置のための分散型 制御システム及びソフトウェア開発環境

デジタイズされた波形を、10MHz のカットオフ周波数 に相当するデジタル・ハイパスフィルタ (HPF) で処理 し低周波のノイズを取り除いた。実際に使用したデジタ ル HPF のソースコードを図 2 に示す。この関数の引数 は、ndata(=50000) がレーコード長、wfin が入力波形の 配列、wfout が出力波形の配列、dt(=0.01µs) がサンプリ ング時間、fc(=10MHz) がカットオフ周波数となる。

図 2: デジタル HPF の C 言語での実装

図3にHPFなし(青)とHPFあり(赤)のBPMの波 形を示す。横軸はサンプリングクロック、縦軸はADC のカウント数である。この図では2バンチのビームの 最初の2ターンが表示されている。BPMの電極信号は 元々微分波形で双極パルスであるが、HPFを通るとさ らに微分されて、正側に2つ、負側に1つのパルスとな る。図3は比較のためにノイズの大きい場所のBPMを 例として示したが、実際に入射エラー測定用に使用した BPM(address=6,7,8,9)では、低周波のノイズはこの図の 1/10程度である。



図 3: BPM 出力波形、HPF なし(青)、HPF あり(赤)

4.2 ビームバンチの位置計算

ビームバンチの位置計算は、例えば水平方向の場合、 BPM の左右の電極の振幅値を  $A_L, A_R$ 、感度係数を  $k_x$ とすると、 $x = k_x(A_R - A_L)/(A_R + A_L)$ のように求め ることができる。ここで、HPF なし、ありで図 4 に示 すように 2 通りの計算を行った。

- (HPF なし) 単純に peak-to-peak の振幅を計算。  $A_i = V_{1,i} + V_{2,i}, (i = L, R)$
- (HPF あり) パルスの領域を積分して振幅を計算。  $A_i = S_{1,i} + S_{2,i} + S_{3,i} = 2(V_{1,i} + V_{2,i}), (i = L, R)$



図 4: BPM パルス振幅、HPF なし(青)、HPF あり(赤)

#### 4.3 3BPM 法による位置精度の見積り

HPF なし、あり、それぞれの方法について、3BPM 法<sup>[2]</sup>を用いて位置精度を計算した。データは BPMC の 波形モード 6.25ms(1100 ターン)を使用した。図 5 は、 横軸が BPM のアドレス番号、縦軸が 3BPM 法で計算し た位置精度で、上のグラフが水平、下が垂直位置精度で ある。青いプロットが HPF なし、赤いプロットが HPF ありの 1100 ターン分の平均値で、誤差棒は標準偏差で ある。垂直位置精度に関しては、違いは殆どみられない が、水平位置精度に関しては HPF ありの方が良いこと が分かった。



図 5: 3BPM 法による位置精度、HPF なし(青)、HPF あり(赤)

### 5. ベータトロン振動測定

5.1 最小二乗法による測定

図6にアドレス8の場所のBPM で測定された水平方 向のビームバンチ位置の時間変化を示す。上段の青い プロットが前バンチ、中段の赤いプロットが後バンチ、 横軸はターン数、縦軸が位置(mm)である。図中の点は データでそれをつなぐ線は、正弦関数

$$x_n = a \cdot \sin(2\pi\nu \cdot n + \delta) + c \tag{1}$$

で10ターン毎にフィットした結果を重ねたものである。 ここでnはターン数、 $x_n$ はターンnの位置で、フリーパ

ラメータは、振幅 a、ターンあたりの振動数  $\nu(0 < \nu <$ 1)、初期位相 $\delta$ 、位置のオフセットcである。図の下段 は横軸 ν、縦軸 a をプロットしたもので、左の青い点が 前バンチ、右の赤い点が後バンチである。ν はベータト ロンチューンの小数部を表し、その平均値は、前、後バ ンチで 0.410、0.409 とほぼ一致している。一方、振幅 a は、横方向の入射エラーに相当し、その平均値は、前、 後バンチで 8.09mm、4.46mm と大きくかけ離れ、初期 位相も180度近くずれているのが分かる。これはRCS キッカーパルスのフラットトップのリンギング部分に前 バンチ、或いは後バンチのどちらかが乗ってしまい、取 り出しの軌道が両者で異なるからだと考えられる。実 際、RCS のキッカーのタイミングを微調整してリンギ ングの位置からずらせば、前バンチと後バンチの振幅を 揃えることができる。また、MRの入射セプタム、キッ カーの偏向角度を微調整し最適化 [3] することにより入 射エラーは 0.5mm 程度に抑えることができる。



図 6: ベータトロン振動、前バンチ(青)、後バンチ(赤)

#### 5.2 FFT による測定

最小二乗法のフィットは時間がかかる上、フィットに 失敗することが多いため、定常運転時のオンラインモニ ターでは、図7に示すように、ターンあたりのバンチの 位置を離散フーリエ変換して振幅とベータトロンチュー ンを求めた。離散フーリエ変換のツールとして、MIT で 開発されたフリーソフト FFTW (ver.3.1.2) に Han 窓関 数を当てはめ使用した。図7の上段(青)、下段(赤)は それぞれ前バンチ、後バンチのベータトロンチューンと 振幅(単位を mm に規格化)で、最小二乗法で求めた値 とほぼ一致している。

### 6. オンラインモニター OPI

OPI として EPICS の標準 GUI ツールである edm を 使用した。図 8上段は、横方向の入射エラーとベータト ロンチューンをリアルタイムで表示し、チューンダイア グラムにプロットしている。下段は、BPM6、8の水平 方向のバンチ位置を位相空間上にプロットしている。

### 7. まとめ

J-PARCのMRの横方向の入射エラーとベータトロン チューンをオンラインでリアルタイムに測定するシステ



図 7: FFT による測定、前バンチ(青)、後バンチ(赤)



図 8: チューンダイアグラムと位相空間プロット

ムを開発した。このシステムは2010年5月から運用され現在のところ安定して稼働している。

#### 参考文献

- T. Toyama, et. al., "Beam Position Monitor for J-PARC Main Ring Synchrotron", DIPAC2005, Lyon, France, 2005, POW013, p.270.
- [2] S.Hiramatsu, "Beam Instrumentation for Accelerators", Expert training for engineering staff of KEK, 2003, p.115, Japan.
- [3] G.H.Wei, et,al., "Beam Injection Tuning of the J-PARC Main Ring", Proceedings of IPAC10, 2010, Kyoto, Japan.