DEVELOPMENT OF A CURRENT MONITOR USING A NEGATIVE INPEDANCE CIRCUIT

Tetsuro Kurita*

The Wakasa Wan Energy Research Center(WERC)

64-52-1, Nagatani, Tsuruga, Fukui, 914-0192

Abstract

We developed a beam current transformer which appropriates for monitoring beam of an accelerator having operating period of a few seconds. The beam monitor is a new type CT which can measure DC component of beam using a negative impedance circuit. In this report, we describe stability of a time constant, temperature and frequency characteristic of the CT.

負性抵抗回路を用いたカレントモニターの開発

1. はじめに

若狭湾エネルギー研究センターのシンクロトロンの ビームモニタとしては、高周波帯域の Current Transformer (CT) と静電誘導型のバンチ形状モニタが設置さ れているが、直流帯域をもったビームモニタが欠けてい る。そこで、小形のシンクロトロンに適した省スペース のビームモニタとして、負性抵抗を用いた新しい方式の CT を開発をおこなっている^[1]。

2. 負性抵抗回路を用いた CT の原理

Current Transformer(CT) は電流が発生する磁場をト ロイダルコイル (ピックアップコイル) で電圧に変換す ることによって電流を測定する。一般に、CT にはバン ドパスフィルターの特性がある。ピックアップコイルの 終端抵抗及びコイル自身の抵抗の和を R_1 とし、ピック アップコイルのインダクタンスをLとすると、低域の カットオフ周波数は、 $\omega = R_1/L$ で表される。

リング内の電流をバンチに依存せずに測定するためには、低域カットオフ周波数をキャンセルもしくは小さくすることにより直流成分を測定する必要がある。低い周波数にも感度を持たせる方法として、ピックアップコイルに巻き線を追加し、その巻き線に出力をフィードバックし、等価的にLを大きくすることにより低域カットオフ周波数を下げた HEREWARD transformer が使われている^[2]。我々の開発した CT は負性抵抗回路を用いて R_1 を完全にキャンセルする方法である^[3]。その原理図を図1に示す。図1におけるオペアンプによる負性抵抗回路の入力インピーダンズ Z_{in} は次式で表せる。

$$Z_{in} = -R\frac{R_i}{R_f} \tag{1}$$

このように、インピーダンスが仮想的に負になるので、 抵抗値を調整することにより R₁ をキャンセルすること ができる。これにより、ビーム電流の直流成分を測定す ることができるようになる。



図 1: 負性抵抗回路を用いた直流 CT の原理

3. システムの概要

図2にモニタシステムの構成を示す。加速器本体室に て、ピックアップコイルと負性抵抗回路(Frontend Module)で検出されたビーム電流信号は、制御室まで同軸ケー ブルで輸送される。ビーム電流信号は制御室の Control Module で増幅されて、DSP の信号演算モジュールに入 力される。信号演算モジュールは、MTT 社の DSP 開発 キット sBox を利用して製作した。ビーム電流信号は信 号演算モジュール内で加速高周波の周波数信号で割り算 され粒子数信号に変換される。



図 2: モニタシステムの構成

検出コイルは鉄板による磁気シールドで覆っており、 周辺のパターン運転しているQ電磁石やステアラ電磁 石からの磁場の検出を低減している。しかし、完全には 遮断できないので、信号演算モジュールでは、漏れ磁場

^{*} tkurita@werc.or.jp



図 3: 恒温槽の導入によるペデスタルの安定化

信号を完全にキャンセルするために、ビームを入射して いないときの信号を RAM に記録し、ビーム電流信号か ら引き算する。

負性抵抗回路が極めて温度変化に対して敏感であり、 信号のペデスタルが用意に変動する。ペデスタルの安定 化の為に、負性抵抗回路を恒温槽の中に納めで温度管理 を行っている。図3に恒温槽によるペデスタルの安定 化の効果を示す。1 sec 幅のテストパルスを入力してい る時の frontend moudule の出力を比較している。図3(b) では、図3(a) に見られたペデスタルの変動が無くなっ ていることがわかる。

4. 温度特性

周囲温度の変化により、コイルの銅線の温度が変化す ると抵抗値が変わる。この影響は、矩形波をピックアッ プコイルに入力した時サグの変化として現れる。ピック アップコイルの温度補償を行う為に、図4のようにピッ クアップコイルと対称の位置に温度補償用リファレン ス抵抗を挿入している。このリファレンス抵抗は \$ 0.5 mmのエナメル線を用いている。このリファレンス抵抗 の長さを微調節して温度特性の改善を図っている。



図 4: 負性抵抗回路の詳細

図5に周囲温度の変化に対するサグの変化を示す。入 力しているテストパルスの幅は 1sec である。現在のと ころ、リファレンス抵抗 275cm にして、−0.25%/℃ 程 度まで調整ができている。 シンクロトロンの稼働時の気温の変化は4℃程度で あるので、使用中に1%程度の変動があることになる。



5. 時定数の安定性

周囲の温度と相関せず、時間とともに時定数がドリフ トしていく現象が確認されている。図6は、1sec 幅の テストパルスを入力して、長期間(10日ほど)サグの 変動を監視した物である。およそ2%程度の幅でサグが 変動している。一つの原因として、コネクタ部の接触抵 抗の変動が考えられる。そのため、極力コネクタによる 接続を廃しており、当初よりは改善されているが、完全 に変動を抑えるには至っていない。





図 8: 周波数特性の計算モデル

6. 周波数特性

図7に周波数特性を測定した物を示す。ピックアップ コイルにサイン波を入力し、周波数を変化させ、その時 の frontend module の出力の変化をプロットした。-3dB までを周波数帯域として定義すると、~ 20kHz の帯域 がある。



図 7: 周波数特性の測定と計算値

図8に示すモデルで伝達関数を計算すると、次式に なる。

$$\frac{V_o}{I_B} = -\frac{1}{N} \frac{s^2 C_1 C_r R_c R R_1 + s \left[C_r R_c (R_1 + R) + C_1 R_1 R\right]}{s^2 C_1 C_r R_1 R + s R_1 \left[\frac{C_r}{R_1} (R + R_c) + \frac{C_1 C_r R_1 R}{L}\right] + \frac{C_r R_1 R}{L} + 1}{(2)}$$

この式による計算値も図7にプロットしてある。測定値 と計算値は良く一致している。

周波数帯域にを決定しているのは、オペアンプに高 周波の入力を遮断する為のコンデンサ C_1 および負性抵 抗回路にLPFの特性を持たせる為の C_r である。現状で も十分な帯域はあるが、素子のパラメータの調整によっ てさらに広い帯域を持たせることを検討している。

7. まとめ

負性抵抗を用いた直流帯域を持つ CT の安定性の改 善、温度特性の改善を行った。ペデスタルの安定化には 恒温槽による回路の温度管理が非常に有効であった。温 度特性は、温度補償用のエナメル線の調整により、パル ス幅1秒間のサグは ~ −0.25% C まで調整を行った。 シンクロトロン運転中の室温の温度変化は4℃程度で あるので、1% 程度の変化に抑えられている。

周辺温度とは相関のない、ゆっくりとした時定数のド リフトが観測されているが、サグの変動幅が2%程度で あれば、十分に実用であると考えている。

周波数の帯域は、現状で~20kHz である。周回電荷 の測定としては十分な帯域であるが、回路としてはさら に広帯域化を測れる余地があり、現在調整中である。

参考文献

- [1] 栗田哲郎 et al., "負性抵抗回路を用いたカレントモニター の開発"第6回日本加速器学会年会プロシーディング, 2009
- [2] J. Borer and R. Jung, "DIAGNOSTICS", CERN 8415, pp385-467, 1984
- [3] S. Ninomiya et al., "Dual-mode Beam Current Monitor", The proceedings of EPAC'06 Proceeding, p1145, 2006