BEAM DYNAMICS SIMULATIONS OF J-PARC MAIN RING FOR FAST EXTRACTION OPERATION: BENCHMARKS AND KEYS FOR UPGRADE PLAN BY HIGHER REPETITION

Yoichi Sato^{#,A)}, Susumu Igarashi^{A)}, Kazuhito Ohmi^{A)}, Keigo Hara^{A)}, Hideaki Hotchi^{B)}, Masato Tomizawa^{A)}, Chihiro Ohmori^{A)}, Masaki Tejima^{A)}, Yoshinori Hashimoto^{A)}, Takeshi Toyama^{A)}, Tadashi Koseki^{A)},

A) KEK/J-PARC

2-4 Shirakata Shirane, Tokai, Naka-gun, Ibaraki 319-1195 ^{B)} JAEA/J-PARC

2-4 Shirakata Shirane, Tokai, Naka-gun, Ibaraki 319-1195

Abstract

Beam loss simulations were performed in order to establish our upgrade plan of high intensity proton beams in fast extraction operation of Japan Proton Accelerator Research Complex (J-PARC) Main Ring. It is especially important to keep beam loss within the collimator capacity of accelerators for a J-PARC radio-activation control scenario. To evaluate our procedure of simulations, we compared the simulated beam losses with the beam losses measured in our past operations with DC Current Transformer. To upgrade beam power, increasing protons per bunch and making higher repetition pattern are considered. Through simulations including space charge effects, we found that to optimize both 2nd RF voltage pattern and phase pattern is a strong key to reduce beam losses for higher repetition. Upgrade scenarios of different repetition times are presented.

J-PARC Main Ring 速い取出し運転のビームシミュレーション:実測ビームロ スとの比較ベンチマーク、高繰り返しによるビーム増強の要点

1. はじめに

大強度陽子ビーム運転ではビームロスをコリメー タ容量に収めることが要求されるが、その予測には 空間電荷効果を考慮したビームシミュレーションが 不可欠である。本発表では、Japan Proton Accelerator Research Complex (J-PARC) Main Ring (MR)の速い取 出し運転に対し、実験との比較によるビームシミュ レーションのベンチマークとそれに基づくアップグ レード計画の根拠を示す。

現在 MR 速い取出し利用運転では 40 ms 毎 4 回の 入射タイミングに対し2バンチ毎に3GeVの陽子を ~1.2E13/bunch 入射し、合計 8 バンチを 120 ms で蓄 積後、1.9 sかけて 30 GeV まで加速し1パルスとし て取出している。これを 3.2 s 周期で繰り返してい る。加速に際しては RF 電圧を引き上げるとともに、 電磁石には 0.1 s のスムージング、1.7 s の線形、0.1 sのスムージングにした合計 1.9 sの磁場引き上げを 行っている。ビームロスは入射から加速初期のス ムージング終了までのロスが大部を占める。このた め、加速初期までの RF 電圧、RF 位相、電源パター ンの選択が重要となる。シミュレーションベンチ マークは、現状運転のビームロスとの比較で行った。 ビームロスは DC Current Transformer (DCCT)で測定 されている^[1,2]が、比較精度を上げるために、DCCT 特性を考慮したデータ補正を新たに必要とした^[3,4]。 この補正後測定との比較でシミュレーションの妥当 性を確認した。

J-PARC Main Ring アップグレード計画は、バン

チ当り陽子数の増加と、繰り返し時間の短縮を基に 検討されている^[5]。陽子数増加は空間電荷効果によ るロス数の指数関数的増大を伴うが、繰り返し時間 短縮はロスの線形増加に留まる。両者のバランスに よりビームロスを抑えたビーム増強を目指す。繰り 返し時間の短縮は磁石電源の性能に依存するため、 現行電源と現在開発中の新規電源それぞれの場合で 到達可能な繰り返し時間に対して検討した。シミュ レーションによれば、繰り返し時間短縮による短い 加速時間においては RF 電圧パターンだけではなく 2 倍高調波 RF の位相パターンを調整することが ビームロス抑制の鍵となる。この結果は動径方向の 空間電荷効果を考慮することで確認された。

2. MR 運転とシミュレーションの比較

ビームシミュレーションは MR 上流から 3 段階に 分けた。まず SIMPSONS^[6]コードによる Rapid Cycle Synchrotron (RCS)ビームシミュレーション^[7]、次に STRUCT^[8]コードまたは SAD^[9]コードによる RCS-MR 間ビーム輸送ライン(3-50BT)シミュレーション、 最後に SAD コードと SCTR^[10]コードによる MR ビームシミュレーションとした。この 3 段階の計算 結果を繋げて、MR 速い取出し運転のシミュレー ションとした。

シミュレーションの妥当性の確認は 2011 年 2 月 14 日の MR 速い取出し運転のビームロスとの比較 で行った(図 1)。図 1 の測定時では初回入射タイ ミングのみキッカーを作動させ、2 バンチのみを加 速した。120 ms の蓄積待ち受け時の RF 電圧は 80 kV とした。加速に際しては入射 120 ms 後から 150 ms かけて RF 電圧を 190 kV まで引き上げるととも に、電磁石には入射 170 ms 後から 1.9 s かけて 30 GeV に到達するまで磁場引き上げを行っている。同 色の複数の線は同じ条件での測定結果である。2 バ ンチ 2.5E13 protons 入射のシミュレーションと 2 バ ンチ 2.4E13 protons 入射の測定結果のビームロス比 率は 10%程度の相違に留まる。測定結果の 2 バンチ 陽子数は DCCT 測定値に補正関数を加えたものであ る^[3,4]。処理回路の改良により DCCT 測定精度は大 きく向上している[1,2]が、それでも図2の補正前結果 のように入射から 20 ms の応答は立ち上がりに遅れ が見られる。そのため、DCCT 測定値の補正前減少 カーブだけではビームロスを過少に見積もりことに なる。応答特性を考慮した補正を加えた結果、測定 陽子数の推移はシミュレーション結果とより対応が 良くなる。図2での補正方法は、ショット毎に応答 関数がばらつく現象を反映していない。そのため、 現在改良が進められている[4]。

ビームシミュレーションによるビームロスが現状 運転と比べ約1割のずれに留まることを受け、次セ クションで同様のシミュレーションに基づいた J-PARC Main Ring アップグレード計画を議論する。



図 1: J-PARC MR の DCCT 測定とシミュレーション の比較。横軸はキッカー第 1 入射タイミングからの 時間、縦軸はパルス当りの陽子数。



図 2: DCCT 測定によるパルス当りの陽子数のデー タ補正前後の相違。図 1 での 2 バンチ 2.4E13

protons 入射の DCCT 測定値に対して補正関数適用 前後を比較した。縦横軸は図1と同じ。赤線が補正 前。緑線が補正後。

3. J-PARC Main Ring 増強計画



図3:速い取出し運転1.28 s周期での予想ビームロス。横軸は RCS の出力ビームパワー。上図縦軸は 54pi mmmrad のコリメータを設置した 3-50BT での ビームロス。下図縦軸は 65pi mmmrad のコリメータ を設置した MR での入射待ち受け時間 120 ms に生 じるビームロス。緑線は RCS、MR 共に磁場および 据付エラー要素を考慮した場合。青線は RCS、MR 共に磁場および据付エラーが無い理想的な場合。赤 線は、RCS は磁場および据付エラーが無い理想的 な場合だが MR は磁場および据付エラー要素を考慮 した場合。コリメータ容量は 3-50BT、MR 共に 2 kW。MR では、加速初期の RF 電圧・位相パターン 最適化後は、全体のロスのうち約 75%が入射 120 ms でロスすると推測される。

リニアックからの RCS への入射エネルギーを現 行の 181 MeV から 400 MeV に引き上げる 2013 年以 降の J-PARC Main Ring のビームパワー増強計画は、 バンチ当り陽子数の増加と、繰り返し時間の短縮に 基づく。陽子数増加は空間電荷効果によるビームロ スの指数関数的増大を伴う(図 3)のに対し、繰り 返し時間短縮はビームロスの線形増加に留まる。そ のため、陽子数増加は RCS 600 kW 出力相当の 2.5E13 protons per bunch 程度に留め、コリメータ容 量の限界を見ながら繰り返し時間の短縮を行い、 MR 出力増強を図ることになる。コリメータ容量は 3-50BT、MR 共に 2 kW である。繰り返し時間の短 縮限界は主に磁石電源により決まる。現行電源で到 達可能な繰り返し時間は 2.4 s^[11]、現在開発中の新規 電源で到達目標としている繰り返し時間は約 1.2 s である^[12]。

図 3 の計算は、RCS に対してはリニアックからの 400 MeV ビームを横方向ペインティングなしの中心 入射した場合で、ビーム強度を出力 300 kW から 1000 kW まで変えた場合に 3-50BT、MR 入射時の ビームロスに与える影響を見たものである。縦軸の ロスパワー値は MR 繰り返し 1.28 s 周期に対しての ものであるが、繰り返し周期 2.4 s の場合は 1.28 s/2.4 s = 0.53 倍して勘案する必要がある。

大強度における RCS への入射方法の最適化研究 は近年急速に進んでいる^[13]が、それを反映した議論 は現在研究中である。しかし、シナリオ作成の目的 からは、より保守的な議論をしていると言える。 RCS、MR は磁場および据付エラーが無い理想的な 場合と全てある場合それぞれに対して検討した(表 1)。RCS の取出し RF 条件は MR 向けの物を採用 している。MR 大強度化シナリオ作成に際しは、3-50BT コリメータサイズを 3-50BT でのビームロスと MR でのビームロスのバランスを見ながら調整する。 また繰り返し時間毎に MR の RF 電圧・位相パター ンを最適化し、ビーム強度に応じたチューン設定が 必要となる。

表 1: RCS, MR のエラー条件

RCS Full Errors	MR Full Errors
磁場誤差、多極成分、 磁石据付誤差、取出し ライン漏れ磁場、入射 バンプ磁石 Edge focus、COD 補正	磁場誤差、多極成分、 磁石据付誤差、入射第 1 セプタム磁石の漏れ 磁場(但し、入射第2 セプタム磁石の漏れ磁 場は含まない)、 COD 補正
RCS No Error	MR No Error
上記の内、磁場多極成 分のみ適用する	上記全て含まない

4. 繰り返し時間に応じたパラメータ最適 化および大強度シナリオ作成

現在開発中の新規電源で到達目標としている繰り 返し時間約 1.2 s と、現行電源で到達可能な繰り返 し時間 2.4 sを想定したそれぞれの加速時間 0.5 s と 1.1 s に対し、RF 電圧・位相パターンの最適化を ビームシミュレーションを通して行い、それぞれの 場合で成立し得る MR 大強度化シナリオを作成した。 特に短い加速時間においては RF 電圧パターンだけ ではなく RF 2 倍高調波の位相パターンを調整する ことがビームロス抑制の鍵となることが分かった。 この結果は動径方向の空間電荷効果を考慮すること で確認された。またコリメータ容量に収まるように 3-50BT、MR でのビームロスのバランスを取った。 以下、加速初期の RF パターン最適化プロセスと 3-50BT コリメータサイズ設定プロセスを加速時間 0.5 s の場合について紹介し、加速時間 1.1 s の場合につ いては成立シナリオ結果のみを紹介する。各条件に 応じて最適化されたビームロスを表 2 に示す。

4.1 RF 基本波加速電圧の最適化

400 MeV 中心入射でエラーなし理想的条件の RCS からの 600 kW 出力ビームに対し、3-50BT のコ リメータサイズを 54pi mmmrad に固定して、MR RF 基本波加速電圧の最適化をはかる。MR は磁場およ び据付エラーありの条件とした。

入射待ち受け時の RF 電圧は基本波 140 kV、2 倍 高調波 91 kV に固定する。初回入射タイミングから 120 ms たった第 4 入射タイミング直後から加速初期 の 0.1 s スムージング時間を取るが、その間に RF 基 本波電圧をトップ電圧 $V_{\rm irf \ top}$ まで線形に引き上げ、 RF 2 倍高調波は位相 0 のまま線形に 0 まで引き下 げる。スムージング時間後は線形加速する。縦方向 ビーム分布に対する 1 次元シミュレーション計算で は $V_{\rm irf \ top}$ が 380 kV ~ 500 kV まで増加するに従い ビームロスは単調に減少する^[14]。しかし、 $V_{\rm irf \ top}$ を 400 kV から 650 kV まで変え、初回入射タイミング で MR に入ったビームの 65pi mmmrad コリメータに 対する生存率を見た SAD/SCTR シミュレーション では $V_{\rm irf \ top}$ =440 kV でビームロスがもっとも抑えら れた(図 4)。

表 2: RCS, 3-50BT, MR 各条件とビームロス。但し RCS は 400 MeV-中心入射、MR のコリメータは 65 pi mmmrad。 ϕ_{2s} は MR RF 2 倍高調波の位相。

RCS: Error type, Power	3-50BT	MR
MR: Error type, Period, $V_{1rf top}$, ϕ_{2s}	1055(KW)	Power, loss (kW)
(1) RCS: Ideal, 600 kW 3-50BT: 54pi mmmrad MR: Full error, 1.28 s, 440 kV, $\phi_{2s} = 0$	0.4	731, 1.5
(2) RCS: Ideal, 600 kW 3-50BT: 54pi mmmrad MR: Full error, 1.28 s, 440 kV, $\phi_{2s} > 0$	0.4	741, 0.5
(3) RCS: Full error, 600 kW 3-50BT: 54pi mmmrad MR: Full error, 1.28 s, 440 kV, $\phi_{2s} > 0$	2.5	718, 0.7
(4) RCS: Full error, 600 kW 3-50BT: 57pi mmmrad MR: Full error,	1.7	

1.28 s, 440 kV, $\phi_{2s} > 0$		725, 0.9
(5) RCS: Full error, 700 kW 3-50BT: 60pi mmmrad MR: Full error, 2.4 s, 240 kV, $\phi_{2s} > 0$	1.3	435, 1.3

4.2 MR 2 倍高調波 RF 位相をシクロナス位相より ずらした場合

セクション 4.1 の結果は表 1 の(1)に見るように、 3-50BT, MR ともにビームロスがコリメータ容量以 下に抑えられているが、これは RCS がエラーの無 い理想的条件に対してのものである。RCS が全ての エラーを含む場合は MR におけるビームロスがコリ メータ容量を越えることが予想されたため、ビーム ロス抑制要素として RF 2 倍高調波の位相に着目し た。J. M. Kats と W. T. Weng の理論モデル^[15]によれ ば、2 倍高調波 RF 位相をシクロナス位相よりずら したパターンを考えれば加速中のバケツ形状が長手 に伸びることにより、ロスを抑制する可能性がある。 そこで 2 倍高調波 RF 位相 φ % を加速初期スムージ ング中に0から $\phi_{2s}>0$ にずらすパターンを検討した (図 5)。 $\phi_{2s} \in 0$ に固定した場合に比べ、加速中 のビームロスを最大 1/4 に抑えることが出来る。な お、RCS、3-50BT、MR 条件は MR 2 倍高調波 RF 位相を除きセクション 4.1 と共通とした。MR 全体 のビームロスはセクション 4.1 の 1.5 kW から 0.5 kWに軽減された(表1の(1),(2))。

 $\phi_{2s} > 0$ パターンの Kats and Weng モデルは V2/V1 比が限定的 (0.25~0.5) な場合のみを検討していた が、SAD/SCTR 計算で検討の結果、より広い V2/V1 比でもロス抑制に効果があることが確認された。

4.3 加速時間 0.5 s での成立シナリオ

RCS、MR 共に磁場および据付エラーあり条件に 変更して現実的なシナリオを検討する。RCS 600 kW 出力ビーム、3-50BT コリメータサイズを 54pi mmmrad と 57pi mmmrad、MR に入射する。MR で は、セクション 4.1、4.2 で求められた、加速時間 0.5 s での RF 基本波および 2 倍高調波の最適パター ンを用いて、繰り返し周期 1.28 s でのビームロスを 算出した(表1の(3)、(4))。 3-50BT コリメータサ イズが 54pi mmrad の場合では、3-50BT でのビーム ロスが2 kW を越えるが、57pi mmrad の場合では、 3-50BT でのビームロスが 1.7 kW、MR 65pi mmmrad コリメータでのビームロスも 0.9 kW、MR 725 kW 出力となった(表1の(4)、図6)。これを新規開発 電源で可能となる繰り返し周期 1.2~1.3 s での成立シ ナリオとする。

4.4 加速時間 1.1 s での成立シナリオ

加速時間 1.1 s に対しても、セクション 4.1~4.3 と同様のプロセスで、MR RF パターンと 3-50BR コ リメータサイズを最適化を行った。RCS、MR 共に

磁場および据付エラーあり条件とし、400 MeV 中心 入射の RCS から 700 kW 出力ビーム、3-50BT コリ メータサイズを 60pi mmmrad まで広げた。加速初期 のスムージング時間は 0.12 s から 0.22 s までの 0.1 s 間。スムージング時間中に MR RF 基本波電圧を 140 kV から 240 kV まで、2 倍高調波 RF 電圧を 91 kVから0まで、2倍高調波 RF 位相を0から 86°ま で線形変化させた(図7)。この条件で繰り返し周 期 2.4 s にすると、3-50BT ビームロス 1.3 kW、MR 65pi mmmrad コリメータのビームロス 1.3 kW、MR 435 kW 出力となった(表1の(5))。これを現行電 源で到達可能な繰り返し周期 2.4 s での成立シナリ オとする。

2 倍高調波 RF 位相を変化させない場合(図 7 の 緑線)と最適化させた場合(図 7 青線)を比較する と、ビームロスを 140 W 軽減する効果が見られた。 加速時間 1.1 s での 2 倍高調波 RF 位相最適化の効果 は加速時間 0.5 s と比べて高くはないものの、それ でも有意である。また、実際の運転では2倍高調波 電圧をスムージング終端で完全に0にすることが難 しい可能性もあるが、終端で10 kV まで下げ留めた 場合(図7紫線)でもビームロスへの影響は20W に収まることを確認した。

まとめ、今後の研究方向 5.

MR 運転との比較でシミュレーションによるビー ムロス時間構造の再現性確認をした。ビームロス測 定に用いている DCCT の補正用測定を反映した、補 正後の DCCT ビームロスはシミュレーションで良く 再現された。

RCS と MR に対し、繰り返し時間に応じた大強度 運転シナリオを作成した。RCS を理想条件に近付け るとともに、3-50BT と MR ロスのバランス取り必 要となる。2 倍高調波の位相パターンは MR ロス軽 減の 調整要素になりうることが判明した。

今後の課題としては、MR で補正可能な要素(共 鳴補正、入射エラーなど)を考慮した計算、電源ゆ れによる磁場エラーの影響の評価、ビーム不安定性 対策などが挙げられる。J-PARC MR の大強度化(> 750 kW)にむけた検討(: RCS h=1、MR h=18、 MR 入射エネルギー上げ、アクセプタンス拡張な ど) も行いたい。

参考文献

- [1] Y. Hashimoto et al., "Characteristics of a DCCT for the J-PARC Main Ring", in these proceedings.[2] Y. Ohmori et al., "A Calibration Method for Beam DCCT
- of the J-PARC Main Ring", in these proceedings.
- [3] 佐藤洋一、手島昌己、橋本義徳:メモ、"DCCT 補正 用測定(測定日:2010/08/23-25)".
- [4] T. Toyama et al., "BEAM-BASED CORRECTION OF A DCCT RESPONSE" in these proceedings.
- [5] 小関忠 "J-PARC 加速器高度化の進捗と見通し" http://www.kek.jp/intra-j/suishinkaigi/2011/documents/J-

PARC_koseki_20110228.pdf. T Koseki, "J-PARC Accelerator Status", http://nuclpart.kek.jp/pac/1107/pdf/PAC_accelerator_kosek

- i_20110708.pdf. [6] S. Machida, SSCL-PREPRINT-197 (1993).
- [7] H. Hotchi et al., Proceedings of IPAC10, 624 (2010).
- [8] A. Drozhdin and N. Mokhov. The STRUCT program user's reference manual. http://www-ap.fnal.gov/drozhdin.
- [9] K. Oide et al., http://acc-physics.kek.jp/SAD/.
- [10] K. Ohmi et al., Proceedings of PAC07, 3318 (2007).
- [11] S. Nakamura, J-PARC ATAC'11 (2011).
- [12] K. Kurimoto and K. Koseki, J-PARC ATAC'11 (2011).
- [13] H. Hotchi, J-PARC ATAC'11 (2011).
- [14] K. Hara et al., "Simulation calculation of longitudinal beam distribution in J-PARC Main Ring" in these proceedings.
- [15] J. M. Kats and W. T. Weng, Proc. XVth Int. Conf. on High Enerty Accelerators, Hamburg, July 20-24 1992, p.1052.



図 4: MR RF 基本波加速電圧の最適化。横軸は初回 入射タイミングからの時間。縦軸は MR における ビームの生存率。入射ビームは 400 MeV 中心入射 でエラーなし理想的条件の RCS からの 600 kW 出力 ビームを、コリメータサイズ 54pi mmmrad の 3-50BT を通したもの。MR は磁場・据付エラーあり の条件。加速初期のスムージング時間は 0.12 s から 0.22 s までの 0.1 s 間。スムージング時間中に RF 基 本波電圧と位相を $V_{\rm If top}$, $\phi_{\rm stop}$ に線形変化させる。



図 5: MR 2 倍高調波 RF 位相ずらしのビームロスへの影響。横軸、縦軸、MR 入射ビーム、待ち受け時の RF 電圧、スムージング時間は図 4 と共通。スムージング時間中に MR 2 倍高調波 RF 位相を 0 から $\phi_{2s top}$ まで線形に変化させる。緑線は $\phi_{2s top}$ =0、 青線は $\phi_{2s top}$ =63°、紫線は $\phi_{2s top}$ =143°でのビー

T. ム生存率を示す。



図 6:加速時間 0.5 s での成立シナリオ。横軸は初 回入射タイミングからの時間。縦軸は MR における ビームの生存率。RCS、MR 共に磁場および据付エ ラーあり条件。それ以外の RCS、MR 条件は、MR RF パターンも含め図 5 の紫線と共通。3-50BT はコ リメータサイズを 54pi mmmrad から 57pi mmmrad にし、3-50BT でのロスを減らした。



図 7:加速時間 1.2 s での成立シナリオ。横軸は初 回入射タイミングからの時間。縦軸は MR における ビームの生存率。RCS、MR 共に磁場および据付エ ラーあり条件。RCS は 400 MeV 中心入射で 700 kW 出力ビーム。3-50BT コリメータサイズ 60pi mmmrad。MR コリメータサイズ 65pi mmmrad。MR の加速初期のスムージング時間は 0.12 s から 0.22 s までの 0.1 s 間。スムージング時間中に MR RF 基本 波電圧を 140 kV から 240 kV まで、2 倍高調波 RF 電圧を 91 kV から 0 (青線) もしくは 10 V (紫線) まで、2 倍高調波 RF 位相を 0 から 86° まで線形変 化させる。2 倍高調波 RF 位相を 0 に固定した場合 は緑線。