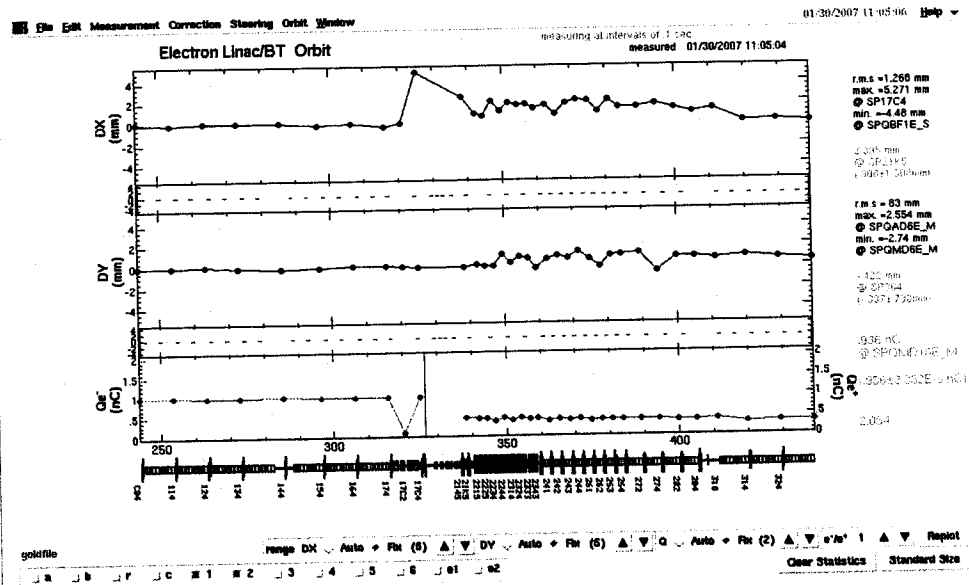
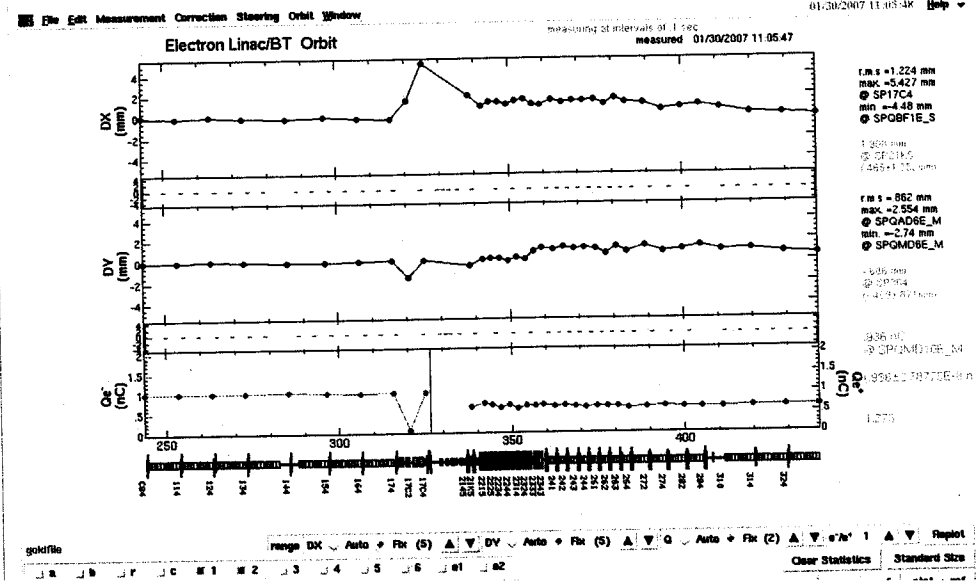


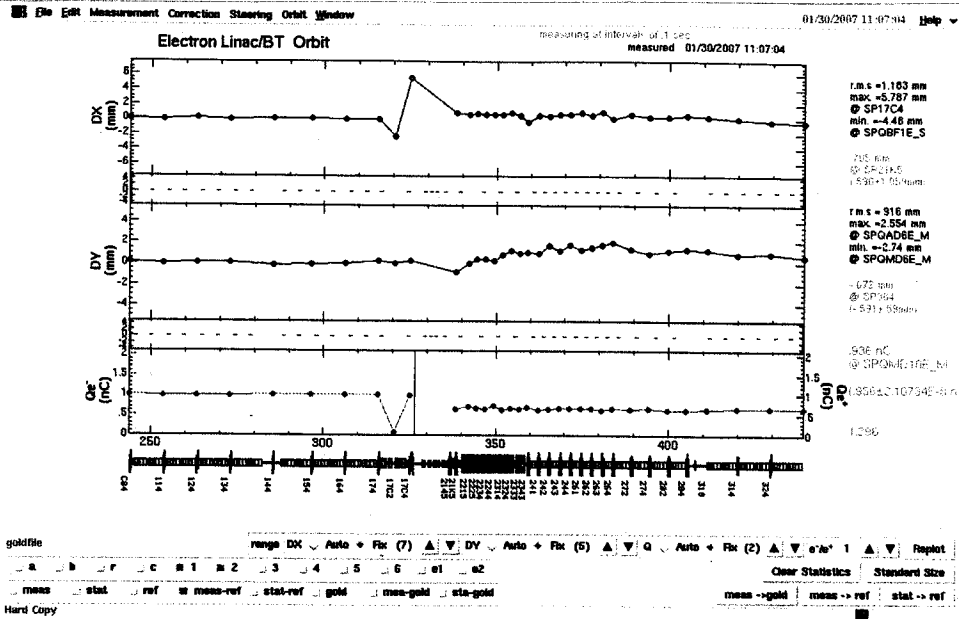
4mm



5mm



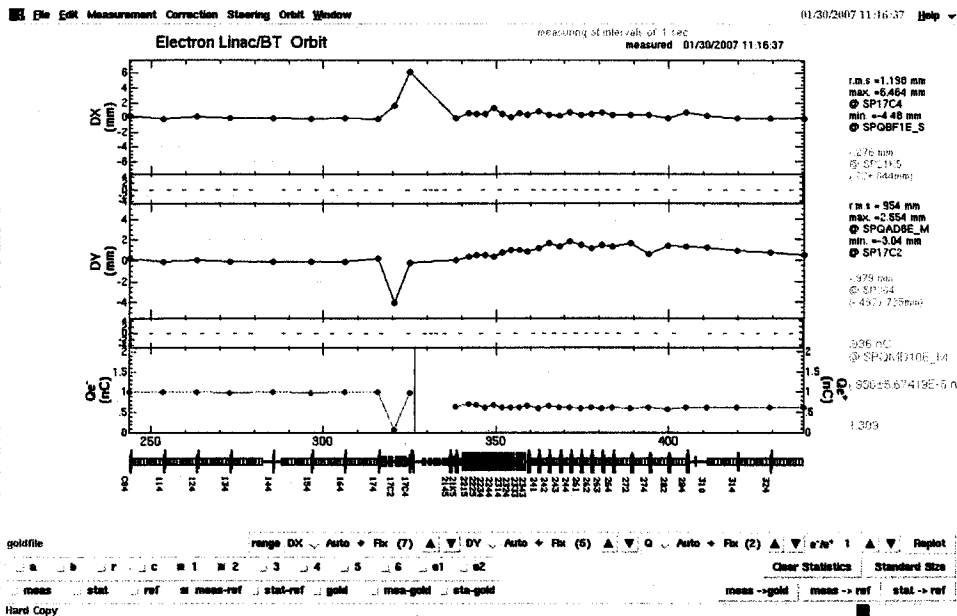
5.5mm



6.0mm

6.5 mm  $\approx$   $\pm 3\sigma$  BX canon  $\hat{a}$  max

target #2に bump  $\alpha_p = 6.0 \text{ mm} \approx \pm 3\sigma$   $\hat{a}$  (5分以内で2.3)



$\hat{a} \rightarrow 2\sigma \hat{a}$   
 \* BX-17.4 2.458  $\rightarrow$  1.229  
 BC-17.4 0.000  $\rightarrow$  1.229  
 \* bump #1:  $\hat{a}$   $\rightarrow$  1.229

target #2 orbit-bump = 0:2  
 和運動を力に与.

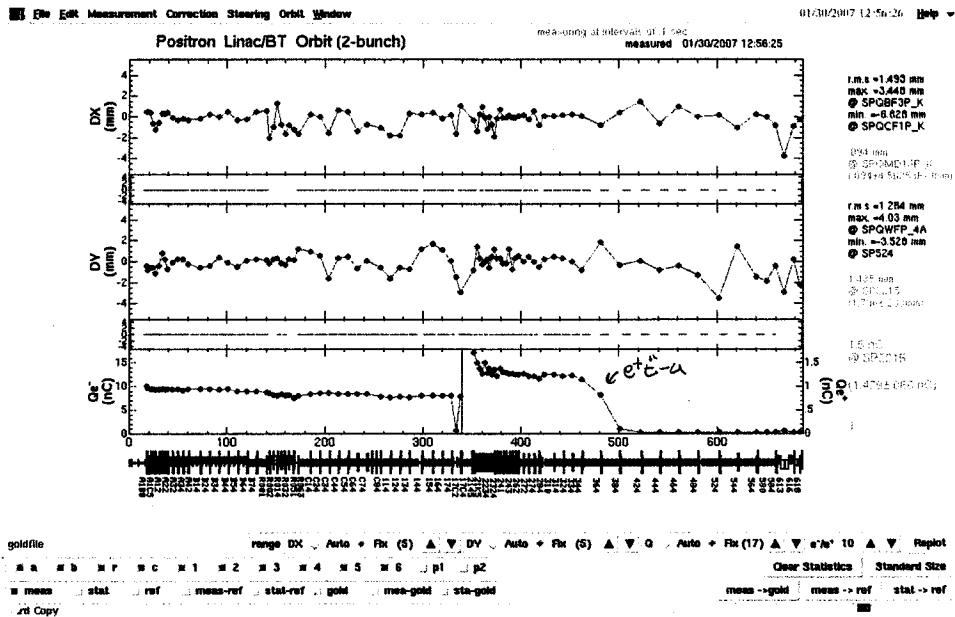
173

2007.01.30

12:50

KEKB e<sup>+</sup> e<sup>-</sup> へ切り替へる。(3.4.5 e<sup>+</sup> RF off 有<sup>2</sup> e<sup>-</sup> 取<sup>1</sup>入れ)

→ 後之 optics 変更する。



e<sup>-</sup> 電荷量を減らす ① KEKB e<sup>-</sup> 用 Gun 1.19x-7 をロードする → AI 調整 4nC  
4nC e<sup>-</sup> へ作る

② Gun delay 1 = 1.139 e<sup>-</sup> 用 | ロード後  
2 = 1.678 | 2nd bunch の設定する。

③  $\phi_{SHB_1} = 363.5^\circ \rightarrow 346.8^\circ$  (e<sup>-</sup> 用)

④  $\phi_{SHB_2} = 73.9^\circ \rightarrow 376.3^\circ$  (e<sup>-</sup> 用)

⑤  $\phi_{SB-A} = 88^\circ \rightarrow 93.5^\circ$  (" )

$\phi_{SB-B} = 88^\circ \rightarrow 93.5^\circ$  (" )

⑥ エネルギー knob 2 energy を上げる。

⑦ BPM a オシロの レジを 変更する。

⑧ target を 換へる

⑨ ce<sup>+</sup> 以降の orbit 補正

⑩  $\phi_{SB-C} 1.2 \sim 5$  の位相を e<sup>-</sup> 用

⑪ KL 21.18 の位相は 変更の 必要は ない はず だが



$\delta x$  (17c4)

bump height 4mm 設定

$x @ 17c4 = 0.095 \rightarrow 1.277$   
 $x @ 21k5 = -0.100 \rightarrow -2.749$

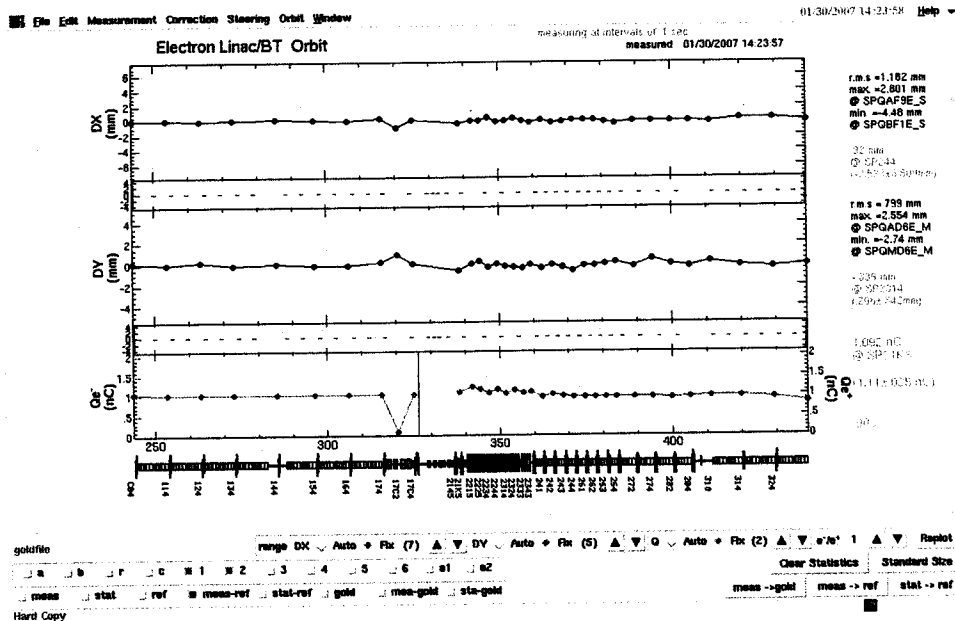
by  $\delta I_{Bx17c5} = 1.044A$

$x @ 21k5 = -2.749 \rightarrow -0.095$   
 $x @ 24-4 = -5.6 \rightarrow -0.464$

by  $I_{Bx17c5} = -1.734 \rightarrow -1.31$   
 $\delta I = +0.420$

$x @ 24-4 = -0.464 \rightarrow 0.794 (?)$

by  $I_{Bx21k2} = 0.0 \rightarrow 0.100$



$\delta x$  (17c4) bump 設定前の基準状態  
 bump height 3mm 設定之調整 実際 3.8mm

$\delta I_{Bx17c5} = -0.474 \rightarrow -0.554$        $\delta x = 0.540 \rightarrow -0.058$   
 $\delta I = -0.080$   
 $\delta I_{Bx21k2} = 0.300 \rightarrow 0.490$        $\delta x = -1.791 \rightarrow 0.0$

orbit h @ SP17C4 = 4.32 mm      h @ peak = 5.73 mm  
 " @ target = 3.00 mm

$\delta x @ SP17C4 = 0.086 \rightarrow 3.871$        $\delta x = 3.785$

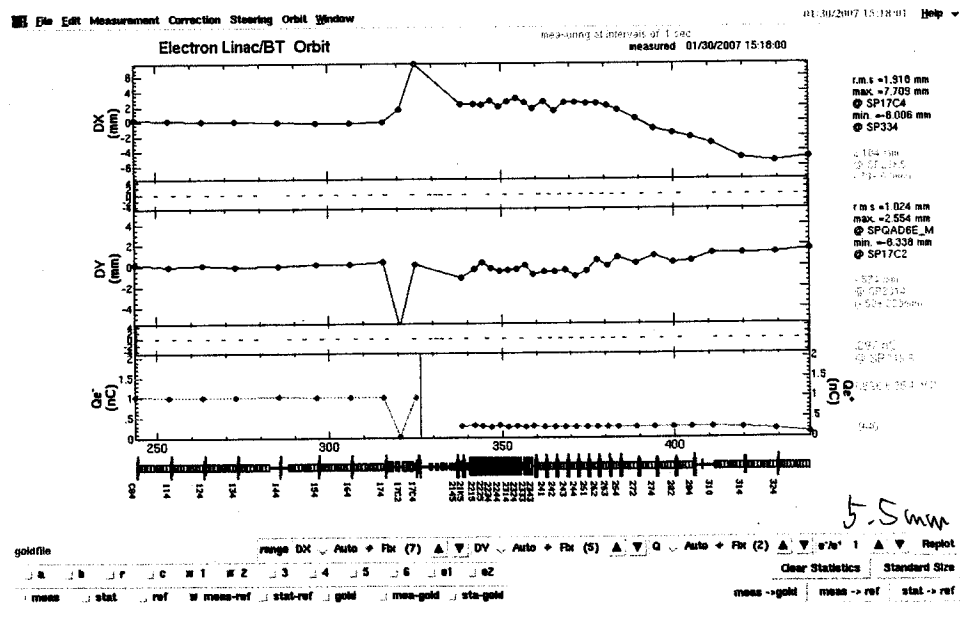
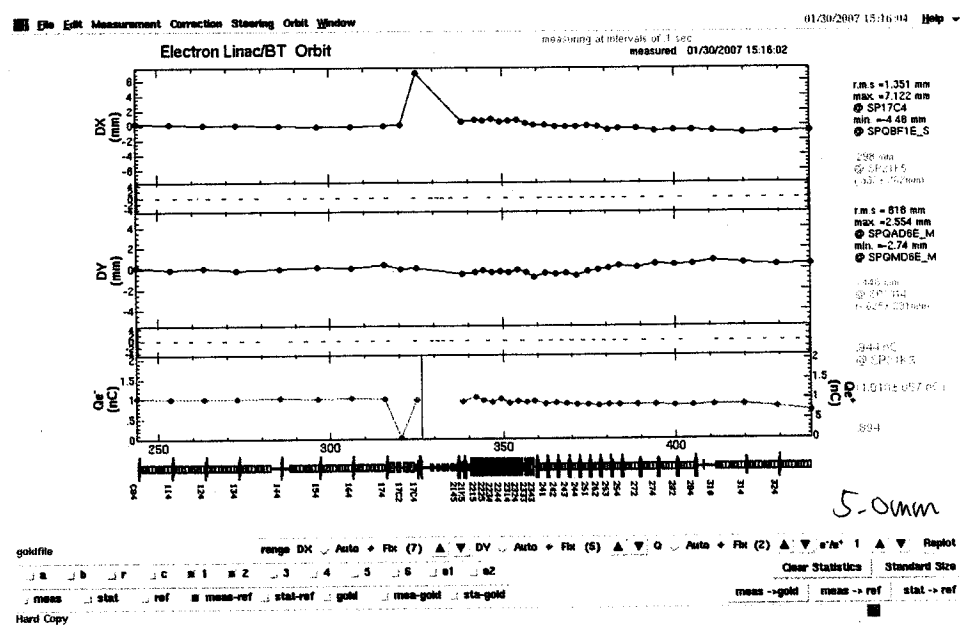
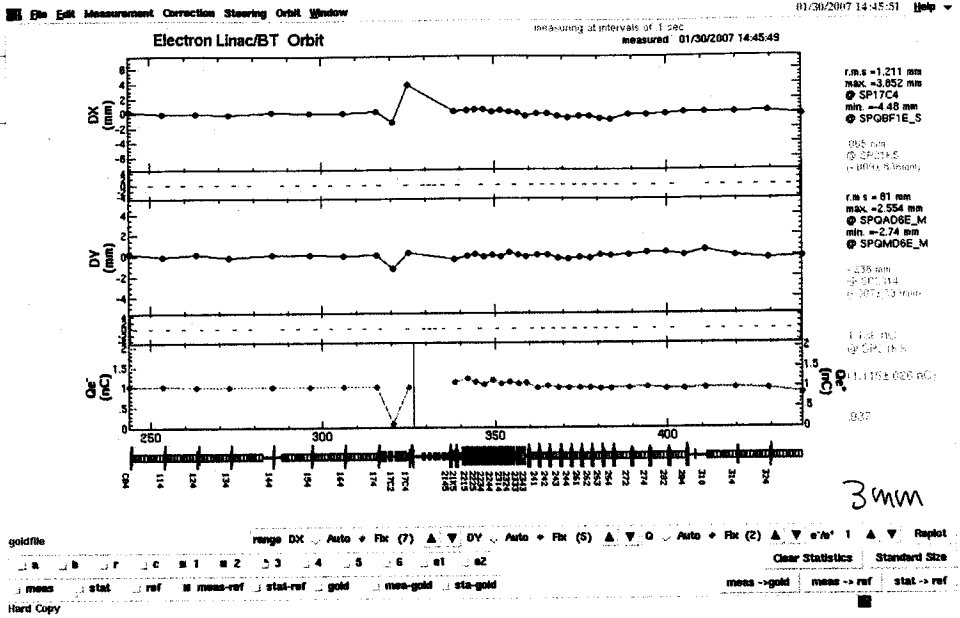
これ以降 target 位置 2 の bump 高さ set 2 3 5 に対応して

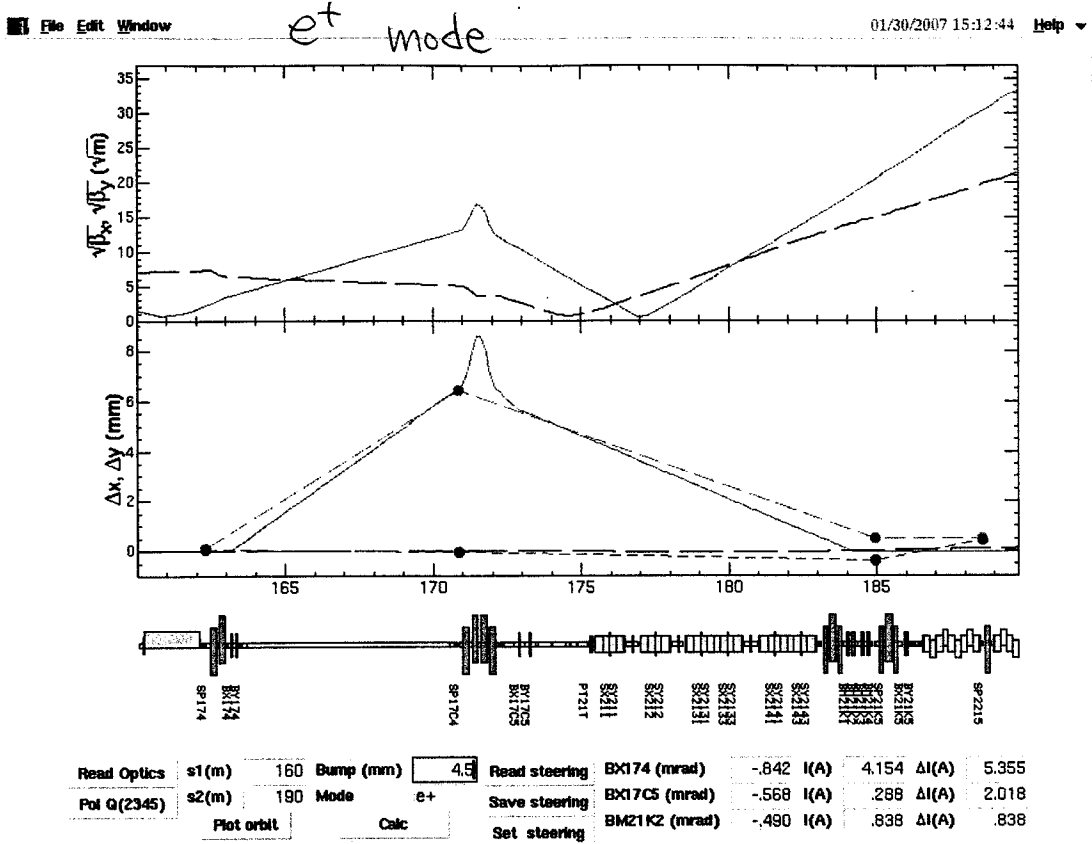
この beam 1 1 返し = 5Hz 2 の 1 3 の averaging 実行

\* bump height と beam loss の関係

bump height h (mm)	Q@21K5	Q@2215	Q@2343	spx @ 17
3.0	1.102 <del>1.09</del>	1.202	1.083	
3.0	beam waist 位置から 1.078	1.194	1.062	4.3
3.5	1.073	1.198	1.060	5.0
4.0	1.070	1.191	1.061	5.7
4.5	1.072	1.171	1.056	6.4
• 5.0	0.967	1.052	0.938	7.0
• 5.5	0.300	0.315	0.290	7.6
6.0	0.045	0.021	0.036	8.2
0.0	1.064 1.065	1.185 1.190	1.046 1.049	0.1
3.0	1.070	1.198	1.056	4.3
4.6	1.055	1.171	1.054	6.6
4.8	1.030	1.132	1.022	6.7
5.0	0.970	1.076	0.952	7.0
5.2	0.803	0.900	0.805	7.2
5.4	0.489	0.559	0.493	7.5
5.6	0.163	0.153	0.145	7.8
5.8	0.072	0.055	0.057	8.0
6.0	0.049	0.024	0.043	8.2

15:08





Hard Copy

Target  $\epsilon$  kHz.

bump-height

Q@ 21K5  
(e<sup>+</sup>?)

Q@ 2215

Q@ 2343

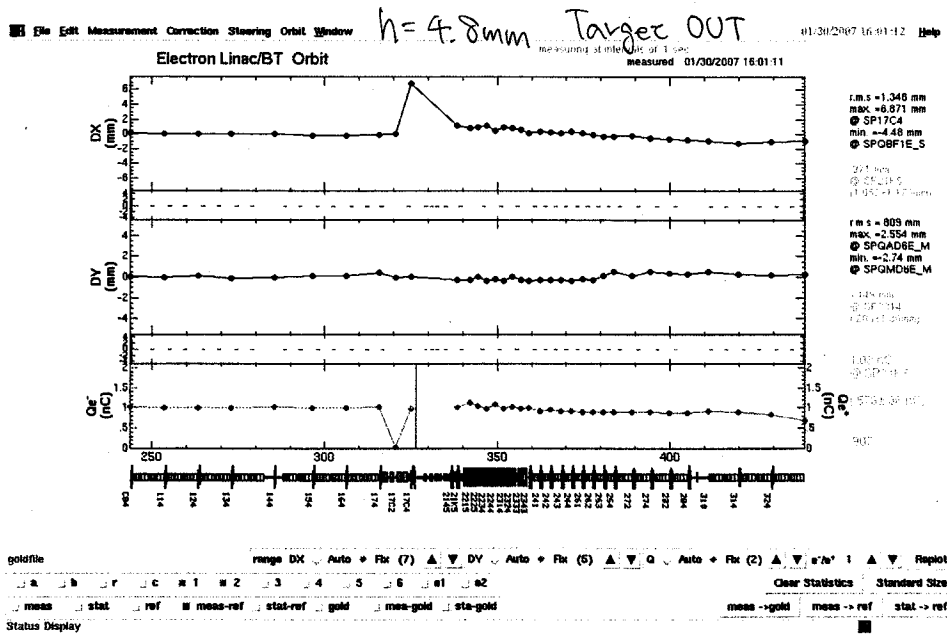
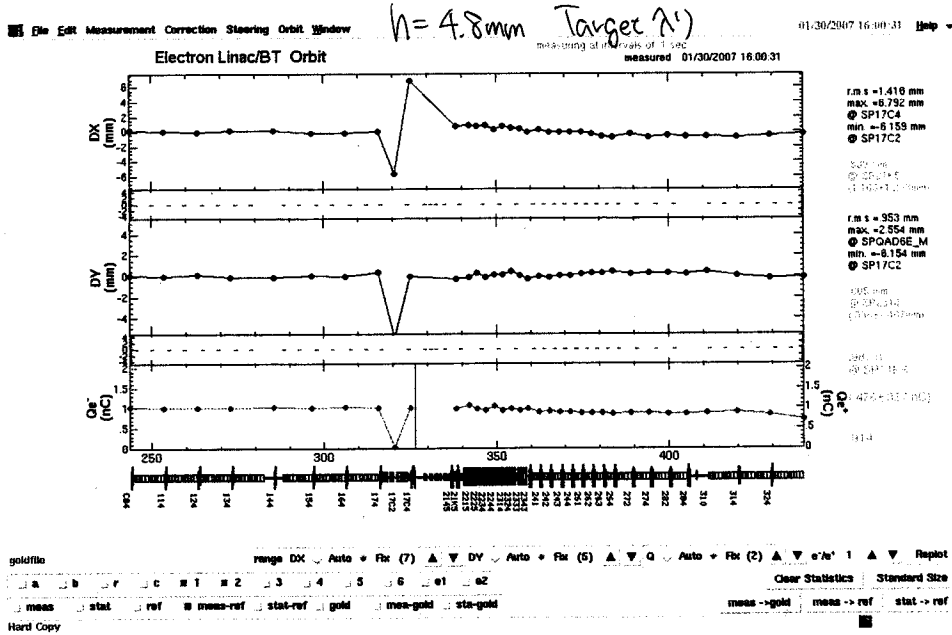
SP@ 17C5

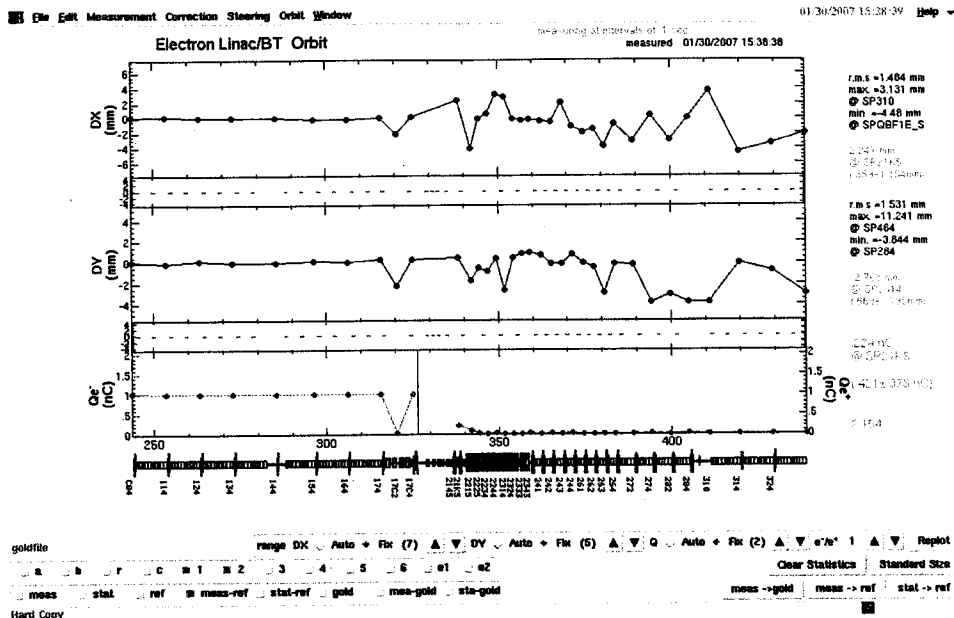
0	0.234	0.099	0.033	0.079
<del>3.0</del>	0.207	0.102	0.036	<del>0.102</del> 0.151
3.5	0.191	0.020	0.040	5.0
4.0	0.103	0.039	0.046	5.7
4.5	0.773	0.826	0.740	6.3
5.0	0.934	1.024	0.945	7.0
5.5	0.280	0.302	0.286	7.6
0				
4.0	0.092	0.035	0.048	5.7
4.2	0.103	0.142	0.130	6.0
4.4	0.449	0.522	0.446	6.2
4.6	0.871	0.963	0.871	6.5
4.8	0.975	1.073	0.988	6.7
5.0	0.932	1.032	0.942	7.0
5.2	0.767	0.886	0.808	7.2
5.4	0.451	0.504	0.483	7.5
5.6	0.159	0.159	0.143	7.8



16:04

height	@ 21kV	2215	2343
4.8mm TGVY	0.977	1.082	0.988
4.8mm TGVZ	@ 1.030	1.142	1.024





ここの平均を乱に変更。

