SPring-8線型加速器のBPMシステム

柳田謙一¹、安積隆夫、小林利明、鈴木伸介、高嶋武雄、田中良太郎、谷内努、 出羽英紀、冨澤宏光、花木博文、福井達、増田剛正、水野明彦 (財)高輝度光科学研究センター 〒679-5198兵庫県佐用郡三日月町光都1丁目1-1

概要

SPring-8線型加速器のBPMシステムはBPM、信号 処理回路、データ収集系及びそれらを繋ぐケーブル 等から成る。BPMはストリップライン型で、出力は 2856MHzのRF信号が主な成分である。信号処理回 路はLOG検波増幅器ICを用いたもので、Sバンドの RF信号を検出する。データ収集系の入力装置はVM E(コンピュータ)である。VMEへのデータ転送は 光ファイバで行う。

1. はじめに

SPring-8線型加速器ではシングルショットでデー タ取得可能なBPMシステムの整備を継続して行なっ ている。それらは最終的に試作機を含み、44式が据 え付けられる予定である。1999年度には28台の非分 散部(ディスパージョンの無い部分)BPM(\$32m m)が製造され、較正試験を行われた後、線型加速 器本体に設置された。信号処理回路は2000年度に30 台が製造され現在試験が行われている。データ収集 系に於いては、現在ハードウェアの試作機を開発中 である。

BPMシステム及び信号処理回路に就いては、過去 に会議・ワークショップ等で発表されており^{[1][2][3]}、 過去のプロシィーディング等を参考にされたい。本 研究会では、BPMシステムに就いての設計思想を述 べ、加工・伝送の方式と云う観点から見たアナログ 信号及びデジタルデータに就いての仕様を述べる。

2. BPMシステムの設計思想

2.1 検出周波数

BPMによるビーム信号検出方法は概ね、1バンチ 毎の信号を出力する方式と、バンチの集合体、即ち 積分信号であるマクロパルス波形を出力する方式が ある。一般的には前者の検出器は周波数が高く、小 型であり、後者のは周波数が低く、大型である。SP ring-8線型加速器ではマクロパルス幅は最大1µsであ り、マクロパルス波形を検出するにはBPMのサイズ が大きくなり過ぎる。そこでBPMは1バンチ毎の信 号を出力する方式とし、BPMを小型化させることと した。検出周波数はバンチ間隔(時間)の逆数であ る2856MHzである。

¹E-mail:ken@spring8.or.jp

2.2 出力変化と位置変化

信号処理回路には、4チャンネルの信号入力・デー タ出力等があり、入力パワー、マクロパルス幅及び 温度の変化に因って、位置は変化しなくても、各チャ ンネルの出力値が変化する。理想的な信号処理回路 の場合、出力値の変化は各チャンネル同値で、位置 変化は観測されない。しかし、実際にはチャンネル 毎の特性によっては位置変化が観測される。

本システムでは、特性の個体差が大きな回路エレ メントをユニット化し、特性の測定を行い、入力パ ワー、マクロパルス幅及び温度の変化に因る観測位 置変化が最小になるように組み替えを行う。

2.3 サンプリングレート

本システムでは最大1kHzのサンプリングレートを 目標に設計された。その背景には、シングルパスFE L等に使用される将来の線型加速器では、1kpps程度 でビーム運転されると予想される為である。ちなみ に、サンプリングレートは信号処理回路ピークホー ルド回路に於いて、コンデンサの放電に要する時間 が最大500µs必要なことから1~2kHzが上限となる。

2.4 アナログ信号出力

線型加速器の最大平均電流は12µAであり、不必要 な機器の放射化を避けるために、磁場の変動等によ りビーム位置が中心より大きく外れた場合、ビーム 運転を自動停止させる予定である。このような安全 管理を目的とする場合は位置演算をCPUに頼らずハー ドウェアで行う必要がある。信号処理回路の各チャ ンネルにはアナログ信号出力(DAC出力)があり、 この4つの出力を演算モジュールへ入力し、X位置、 Y位置、信号和(ビーム電流)及びエラーのアナロ グ信号として出力させる。位置演算はLOG-Ratio法^[4] に基づいて行う。

2.5 計測範囲と分解能

本システムはビーム位置を測定し、位置及びエネ ルギーのフィードバック制御を行う予定である。位 置の計測範囲に関しては、非分散部で±5mm程度、 分散部(ディスパージョンのある部分)で±20mm から±30mm必要である。これらの計測範囲内でビー ム位置変化に対する計測値がほぼリニアである必要

がある。

上記のような条件及びコンパクトに設計する必要 性から、本システムでは静電型ストリップラインモ ニタを採用している。分解能は1σが電極半径の0.1% ~0.01%(小信号レベル~大信号レベル)を目標と し、1%~0.1%を仕様としたが、実際には仕様を若 干クリアした程度である。φ32mm(電極半径16mm) のBPMを使用した場合、1σ=160μm~16μmの分解能 が得られる。

2.6 シンプルな回路構成

本システムでは、BPMから検波回路まで、増幅器 及び同軸切替器等を含まない。さらに、検波時にレ ファランス信号を使用せず、AM/PM法やヘテロダ イン検波法で用いられているDBMも使用しないなど シンプルな回路構成となっている。

シンプルにすることの最大のメリットは信頼性を 高めることであるが、結果的にコストを抑えること にもなる。本システムではシンプルさを追求した結 果、温度変動、再現性に対して安定なシステムとなっ た。さらに、回路エレメントが少ないため、ノイズ の発生源が少なくなると同時に、ピークホールド等 のアナログ部分を一枚の基板に配することで、極力 ノイズを抑える設計を可能とした。

3. BPMシステムの仕様

3.1 BPM

BPMはストリップライン長27mmの静電型ストリッ プラインモニタで、基本構造はKEK-ATFで開発され たものと同じである。ストリップラインの上流側は ピックアップが取り付けられ、下流側は0Ωで終端 された構造となっている。ストリップライン部分は 50Ωの伝送路となっている。非分散部BPMは断面が ¢32mmの円形であり全数が製作・設置済みである。 分散部BPMは現在設計中であるが、断面はレースト ラックで、ダクトの上下に電極が配置されるものを 考えている。

信号出力は、線型加速器電子ビームの1バンチに よって、両極性、即ち正負1対のパルスのみが発生 する。正負それぞれのパルス間隔は~175psである。 即ち、出力の周波数成分は2856MHz近傍と奇数次高 調波及びその振幅変調成分のみとなる。このシンプ ルな周波数成分構成のため、2856MHz成分のみを抽 出し、検波すれば、S/N比の良い振幅変調成分が得 られる。

非分散部BPMに就いて、1バンチ当たりの出力電 圧は~80V_{p-p}/nCである。これを単位平均尖頭電流当 たりの出力電圧に変換すると~10V/Aとなる。BPM から信号処理回路間のケーブルは、温度位相変動が 大きい代わりに高周波減衰率の小さいS10172B-10 (SUHNER)を用いている。ケーブルのパワー減衰 率は30m長で-6dB程度である。

BPMの較正は3GHzのパルスジェネレータを用い てBPMに模擬電流を流し、各電極からの信号をオシ ロスコープで観測して行った。

3.2 信号処理回路

信号処理回路は2つのモジュールから成っていて、 BPF(バンドパスフィルタ)モジュール及び検波モ ジュールであり、それぞれ独立した4チャンネルの 回路がある。重要な回路エレメントはBPFユニット 及び検波ユニットである。ユニット化されているの は、製作・試験後に特性の揃ったものを選別し、組 み合わせて使用する為である。

BPFユニットは真鍮で出来ており、中心周波数は2 856±0.01MHz(33±0.1℃)で、-0.01 dB及び-6dBパ ワーバンド幅はそれぞれ0.9MHz及び135MHzである。 中心周波数の温度変化率は0.05MHz/℃であるので、 環境温度が±9℃変化したとしても、パワー変化は-0. 01dB程度となる。ちなみに、ある1つのチャンネル が0.01 dBパワー変化すると、観測位置としては3µm 程度の変化したように観測される。

BPFユニットに2856MHzのパルスRF信号が入力された場合、入力電圧をV_{IN}、入力マクロパルス幅をW N及び-6dBパワーバンド幅をΔfとすると、出力電圧V our及び出力マクロパルス幅Wourは概ね;

$$\mathbf{W}_{\text{OUT}} = \sqrt{\left(\mathbf{W}_{\text{IN}}\right)^2 + \left(\frac{1.18}{\Delta f}\right)^2}$$

Wry

 $V_{\text{OUT}} = V_{\text{IN}} \, \frac{\overleftarrow{} \, v_{\text{IN}}}{W_{\text{OUT}}}$

となる。図1にこれらの関係を図示する。仮に1nC (80V_{pp})のシングルバンチ(2856MHzの1波形)入 力あった場合、W_{IN}は0.35nsであるから、出力電圧0. 32V_{pp}(パワーで-5.9dBm)、マクロパルス幅87nsの パルスRF信号が得られる。この-5.9dBmと云うパワー は検波ユニット入力の最大入力に相当する。

BPFユニットへの入力マクロパルス幅が短い(シ ングルバンチ等)場合、-6dBパワーバンド幅に比例 して出力電圧は大きくなる。これは1組4台のBPFユ ニットの-6dBパワーバンド幅にばらつきがある場合、 出力電圧にばらつきを生じてしまうことを意味する。 本システムに於いては、時間をかけてBPFユニット のチューニングを行ったが全体では2%程度のばらつ きとなった。仮に1組4台のBPFの内、1台が2%程度 -6dBパワーバンド幅が大きい場合、観測位置の変化 は図2のように最大で60µm程度となり、かなり大 きくなる。但し、-6dBパワーバンド幅が揃った4台 を選別すれば、1組平均0.2%程度のばらつきとなり、 位置変化は7μm(最小0.8μm~最大31μm)程度とな る。



図2:1組4台のBPFの内、1台が2%程度-6dBパワー バンド幅が大きい場合の入力マクロパルス幅に対す る観測位置の変化

検波ユニットにはLOG検波増幅器IC(AD8313、A NALOG DE VICES)を使用し、Sバンド高周波信号 を検波する。AD8313は9個のディテクタセル(ダイ オード)を含み、半波整流した後の信号を出力する。 9個のセルを用いているため、入出力特性及び温度 特性に就いては個体差が大きい。現在、全台数の入 出力特性及び温度特性を測定中であり、測定後はBP Fユニットと同様に観測位置変化が最小となる組み 合わせを選別して使用する。

4. データ収集系

データ収集系の主要機器は光伝送リモートボード、 光伝送VMEボード、共有メモリ及び共有メモリ読み 出しVMEから成る。

BPM信号処理回路は16 ビットデータ+1ビットの インヒビットデータ(ストローブ信号)を光伝送リ モートボードへ送る。インヒビットデータの時間幅 は600µsで、インヒビットデータが0から1へ変化し て500µs後の時点で16ビットデータを更新する。 光伝送リモートボードは信号処理回路からの16ビッ トデータ+インヒビットデータ(4チャンネル分) を受け、シリアルの光データに変換した後、光伝送 VMEボードへ光ファイバを介して転送する。転送の 周期は20μsである。

光伝送VMEボードは20µs毎に光伝送リモートボードから送られるインヒビットデータが1から0へ変化した時に、16ビットデータを共有メモリに書き込む。

共有メモリ読み出しVMEは共有メモリから全BPM 電圧データを一括して読み出し、上位のワークシュ テーションへ転送する。現在のところ、共有メモリ の更新周期は5ms(設計値)であるが、将来的には1 msは可能だと思われる。

5. 現状総括

BPMシステムの現状で、補正を全く行わない場合、 入力のパワー、マクロパルス幅等による観測位置変 化は最大で30~40μmとなるが、変化の特性が既知で あるので、補正して数μmに抑えることは可能と思わ れる。一方、温度変化による観測位置変化の補正は 困難と思われるが、位置変化が10μm¹¹程度ならば、 1σ位置分解能16μmと同程度なので問題無いと思わ れる。

データ収集系は60pps運転時に全BPM電圧データ をデータベースへ取得可能なシステムとなる予定で、 現状では十分な性能である。

謝辞

BPMの構造・設計や電気特性等の情報に関してKE Kの早野氏に、信号処理回路にLOG検波増幅器ICを 使用する提案をして下さったBELGOZ社のBelgoz氏 及びUnser氏に感謝の意を表します。

参考文献

[1]柳田謙一、他、"対数増幅検波回路を用いたBPM信号処 理回路"、第25回リニアック技術研究会プロシィーディン グ、姫路、2000年7月、pp.114-116.

[2] K. Yanagida, et al., "A BPM SYSTEM FOR THE SPring-8 LINAC", Proc. of the 20th Int. Linac Conf., Monterey USA, A ug. 2000, pp. 190-192.

[3] K. Yanagida, et al., "SIGNAL PROCESSOR FOR SPring-8 LINAC BPM", Proc. of the 5th European Workshop on Diagn ostics and Beam Instr., Grenoble France, May 2001.

[4] F. D. Wells et al., "Log-Ratio Circuit for Beam Position M onitoring", AIP Conf. Proc. **229**, p. 308 (1991)