ESTIMATION OF IMPEDANCE AND LOSS FACTOR OF SUPER-KEKB POSITRON RING

Kyo Shibata ^{#,A)}, Yusuke Suetsugu^{A)}, Ken-ichi Kanazawa ^{A)}, Makoto Tobiyama^{A)} ^{A)} High Energy Accelerator Research Organization (KEK) 1-1 Oho, Tsukuba, Ibaraki, 305-0801

Abstract

The loss factor and impedance of various components for SuperKEKB Low Energy Ring (LER) were calculated by GdfidL. The calculated components were bellows, pumping port, connection flange, synchrotron radiation mask (SR mask), movable mask (collimator), groove surface, beam position monitor (BPM) and beam ducts for interaction point (IP ducts), which were newly designed for SuperKEKB. Total loss factor of SuperKEKB LER was about 18 V/pC, and the power loss corresponding to the design beam currents of SuperKEKB LER was about 900 kW. From the results of the impedance calculations, it was found that there was no anxious trapped mode longitudinally. On the other hand, it was also found that the vertical deviation of the beam from the center of the duct can excite TE modes trapped at the crotch of the IP ducts.

SuperKEKB 陽電子リングのインピーダンスとロスファクター評価

1. はじめに

KEKB B ファクトリー加速器(KEKB)は、電子 ビーム(8 GeV)と陽電子ビーム(3.5 GeV)の2リ ング衝突加速器であり、これまで B 中間子崩壊にお ける CP 対称性の破れの検証に大きく貢献してきた。 そのピークルミノシティの最高値は 2.1×10³⁴ cm⁻²s⁻¹ であり、積分ルミノシティでは目標値である 1000 fb⁻¹を 2009 年 11 月 29 日に突破した。しかし、新し い物理が重いフレーバーの崩壊にもたらす影響を高 い精度で調べるためには、その性能を飛躍的に向上 させる必要がある。このルミノシティ増強のための 高度化作業を行うために、本年(2010 年)6 月 30 日に KEKB の運転は停止された。

KEKB のアップグレード計画は SuperKEKB 計画 と呼ばれ、目標とされるルミノシティは KEKB の 約 40 倍 (8×10³⁵ cm⁻²s⁻¹)である。この高いルミノシ ティを実現させるために、 SuperKEKB 加速器 (SuperKEKB)では蓄積電流を KEKB の約 2 倍、 衝突点垂直ベータ関数を約 1/20 にすることを目標 としている。蓄積電流の増加に伴い放射光のパワー が大きくなるため、特に陽電子リング(Low Energy Ring, LER)では、アンテチェンバー付きビームダ クト^[1]を用いてダクト壁面に当たる放射光のパワー 密度を低減させる必要がある。アンテチェンバーに は、電子雲不安定性を抑制する、真空コンポーネン トのインピーダンスを低減する等の効果も期待され ている。

図1に KEKB と SuperKEKB のビームダクトの断 面形状を示す。両ビームダクトは大きく異なるため、 SuperKEKB と KEKB では放射光マスクや排気ポー トのデザインも大きく異なる。また、ベローズや接 続フランジは、大電流蓄積に耐え得る新型が採用さ



図 1: KEKB と SuperKEKB の陽電子リング用 ビームダクトの断面形状

れる予定である。更に、衝突点周辺(Interaction Region, IR)の設計も変更されるため、IR のビーム ダクトも新しいものになる。これら新しく採用され るコンポーネントに対して、インピーダンスとロス ファクターの計算を行った。以下に各コンポーネン トに対する計算結果を紹介する。

2. 計算条件

ロスファクターとインピーダンスの評価は 3 次元 電磁場解析コード GdfidL^[2]を用いて行った。3 次元 モデル化された各コンポーネントのビームチャンネ ルの中心にバンチ(ガウス分布、電荷量 1 [C])を 走らせて wake potential を計算し、その結果からロ スファクターおよび進行方向インピーダンスを求め る。バンチ長は 3~10 mm であり、wake potential は 0.1 m(ロスファクター計算)又は 5.0 m(インピー ダンス計算)まで計算した。典型的な空間メッシュ サイズは 0.2 mm であるが、構造上より細かなメッ シュが必要な所では最小 0.05 mm まで小さくしてい る。

[#] kyo.shibata@kek.jp

3. ロスファクターとインピーダンス

3.1 ベローズ

SuperKEKB では、大電流蓄積に備えて櫛歯型 RF シールド付きベローズ^[3](櫛歯型ベローズ)が使用 される。図 2 に SuperKEKB 用の櫛歯型ベローズ (右)と KEKB 用の従来型ベローズ(左)の GdfidL モデルと写真を示す。従来型ベローズでは、 フィンガー型 RF シールドをスライドさせる機構を 設けるために、ダクト内側に約1 mmの段差が必要 である。一方、櫛歯型ベローズではダクト内面に段 差がないため、ロスファクターは小さくなると期待 される。

図 3(a)にロスファクターを示す。バンチ長が SuperKEKBの設計値である6mmのとき、櫛歯型ベ ローズのロスファクターは 2.2×10⁻³ V/pC であった。 LER には約 1000 個のベローズが設置されるため、 リング1 周あたりのロスファクターは約 2.2 V/pC で ある。図 3(b)に進行方向インピーダンスを示す。従 来のベローズでは目立った捕捉モードはなかったが、 櫛歯型ベローズでは7.5 GHz および 25 GHz に捕捉 モードがあることが分かった。しかし、ベローズの 長さによって捕捉モードの共振周波数がずれること、 捕捉モードのインピーダンスが比較的小さいこと等 を考えると、これらの捕捉モードのビームに対する 影響はあまりないと考えられる。



従来型ベローズ 櫛歯型ベローズ 図 2:ベローズチェンバーの GdfidL モデルと写 直



図 3: ベローズのロスファクター(a)と進行方向 インピーダンス(b)

3.2 放射光マスク

SuperKEKB では、放射光マスクはアンテチェン バーの側壁に設けられる。マスクの構造は KEKB のものとほぼ等しいが、SuperKEKB では放射光マ



図 4: 放射光マスクのロスファクター(a)と進行 方向インピーダンス(b)

スクとビームとの距離が大きくなるため、放射光マ スクがビームに及ぼす影響は小さくなる。

図4は放射光マスクのロスファクター(a)と進行方 向インピーダンス(b)である。SuperKEKBのロス ファクターは KEKB と比べて非常に小さくなって おり、バンチ長が6 mm のとき 1.8×10⁻¹⁵ V/pC で あった。放射光マスクは1リングに約1000 個配置 されるため、リングー周分のロスファクターは約 1.8×10⁻¹² V/pC である。これは他のコンポーネント と比較して無視できるほど小さい値である。同様に インピーダンスも非常に小さく、ビームに対する影 響はほとんどないと考えられる。

3.3 排気ポート

図 5 に SuperKEKB の排気ポートの GdfidL モデル と写真を示す。SuperKEKB では主ポンプとして非 蒸発性ゲッターポンプ(Non-evaporable getter pump, NEG)が使用される。NEG ストリップは放射光の 当たらない側のアンテチェンバー内に置かれ、ビー ムチャンネルとアンテチェンバーはスクリーンで隔 てられる^[1]。スクリーンには直径 4 mm の穴が多数 開けられており、RF シールドの役割も果たしてい る。スクリーンはアンテチェンバー内部にあるため、 ビームへの影響は小さくなる。今回は全長 0.247 m のモデルを用いて計算を行い、その結果よりリング 一周当たりのロスファクターを見積もった。

図 6 にロスファクター(a)と進行方向インピーダン ス(b)を示す。KEKB と比較するとロスファクターは 非常に小さくなっており、バンチ長 6 mm のときリ ングー周で 4.5×10⁷ V/pC であった。インピーダン スも非常に小さく、ビームに対する影響はほとんど ないと考えられる。



図 5 : SuperKEKB の排気ポートの GdfidL モデル と写真



3.4 接続フランジ

KEKB の接続フランジではヘリコフレックスを使用していたが、SuperKEKB では MO フランジ^[4]を使用する。図 7 に MO フランジ接合部の GdfidL モデルと写真、接合部の概略図を示す。MO フランジではダクト内面に 0.2 mm 程度の段差が生じるが、従来の接合フランジよりも段差は小さいため、ビームへの影響の低減が期待される。今回は段差を 0.5 mm として計算を行った。

図 8 にロスファクター(a)と進行方向インピーダン ス(b)を示す。バンチ長が 6 mm のとき、ロスファク ターは 1.4×10⁻⁵ V/pC であった。リングー周で接続 部は約 2000 ヶ所あるため、合計のロスファクター は約 0.03 V/pC となる。インピーダンスも KEKB よ り小さく、フランジ接続部には捕捉されるモードも ないため、ビームに対する影響は小さく抑えられる と考えられる。



図 7: SuperKEKB 用の MO フランジの GdfidL モデルと接合部内面写真および接合部概略図



図 8: 接合フランジのロスファクター(a)と進行 方向インピーダンス(b)

3.5 可動マスク(コリメーター)

SuperKEKB の可動マスクは、少なくとも運転開 始当初は、KEKB とほぼ同じデザイン^[5]のものを使 用する予定である。図 9 に可動マスクの GdfidL モ デルを示す。可動マスク部のビームダクトの断面形 状は円形(ϕ 90 mm)であるため、可動マスクと通 常のビームダクトの変換部には、アンテチェンバー を徐々に小さくするテーパー部が設けられる。今回 の計算では、マスクヘッドとビーム間の距離を KEKB での典型的な値である 10 mm とした。

図 10 は可動マスクのロスファクター(a)と進行方 向インピーダンス(b)である。ロスファクターは KEKB の方が若干大きくなっているが、これは KEKB のビームダクトが直径 94 mm と少しだけ大 きいためであると考えられる。バンチ長が 6 mm の ときのロスファクターは 2.3×10⁻¹ V/pC であり、他 のコンポーネントと比較すると非常に大きな値に なった。リングー周には 16 台の可動マスクが設置 されるため、合計のロスファクターは 3.7 V/pC とな る。

一方、インピーダンスの結果より可動マスク部に は捕捉されるモードはないことは確認されたが、 ビームに対する影響の評価はこれから行われる予定



図 9: 可動マスクの GdfidL モデル



図 10:可動マスクのロスファクター(a)と進行方 向インピーダンス(b)

である。

3.6 抵抗壁 (resistive wall)

SuperKEKB の抵抗壁のロスファクターとイン ピーダンスの評価は、円形ダクトに対する解析解⁶⁰

$$\frac{Z''}{L} = \frac{4}{2bc\sqrt{2\pi\sigma/|\omega|}} \left\{1 + \operatorname{sgn}(\omega)i\right\} - ib^2\omega/2}$$
$$W'(z<0) = \frac{2}{\pi} \int_0^\infty d\omega \operatorname{Re} Z''(\omega) \cos(\omega z/c)$$

を用いて行った。ここで、Z'は進行方向インピーダンス、Lはダクト長、bはダクト半径、cは光速、 σ



図 11:抵抗壁のロスファクター(a)とグルーブ表 面のロスファクター(b)

はダクト材質の導電率、 ω は角周波数、Wはウェイ ク関数である。ビームダクトは円形を仮定しており、 アンテチェンバーは考慮されていない。SuperKEKB の場合、ビームダクトの材質はアルミ(σ = 3.2×10¹⁷ s⁻¹)または銅(σ = 5.4×10¹⁷ s⁻¹)である。

図 11(a)にロスファクターの計算結果を示す。バ ンチ長が 6 mm のとき、リング 1 周あたりのロス ファクターはアルミで 2.3 V/pC、銅で 1.7 V/pC で あった。

3.7 電子雲低減用グルーブ表面

SuperKEKB では偏向電磁石内のビームチェン バーには、電子雲低減用グループ表面⁽⁷⁾が採用され る。グループはビームチャンネルの上下面にビーム 進行方向に沿って形成されており、深さ、頂角、幅 はそれぞれ5 mm、20°、40 mm である。バンチ長 6 mm のビームがグループ付きダクトに対して傾い て通過したときのロスファクターを図 11(b)に示す。 偏向電磁石内でのビームのグルーブに対する傾きは 高々4~6 mrad と考えられ、その場合のグループ表面 のロスファクターは抵抗壁より若干小さい程度であ ることが分かった。なお、インピーダンス計算や キックファクターの評価は現在進行中である。

3.8 ビーム位置モニタ(BPM)

KEKB では 12 mm あった BPM のボタン電極直径 は、SuperKEKB 用の新型 BPM^[8]では 6 mm に縮めら れる。電極を小さくし、捕捉モードの周波数を上げ、 インピーダンスを下げることで、進行方向不安定性 を抑制することができる。同様の電極はバンチ毎 フィードバックシステム用 BPM (B×B FB BPM)に も使用される。図 12 に BPM の GdfidL モデルを示 す。

図 13 にロスファクター(a)と進行方向インピーダ ンス(b)を示す。バンチ長が 6 mm のときの 1 セット (4 電極)あたりのロスファクターは、 2.3×10^{-4} V/pC(BPM)と 5.9×10^{-4} V/pC(B×B FB BPM)で あった。SuperKEKB LER にはそれぞれ 440 セット (BPM)と 10 セット(B×B FB BPM)設置される ため、リング 1 周分のロスファクターは 7.2×10^{-2} V/pC(BPM)と 5.9×10^{-3} V/pC(B×B FB BPM)とな る。インピーダンスのグラフにはいくつかの捕捉 モードが見られるが、この結果を用いて評価した進 行方向不安定性の成長時間は放射減衰時間よりも十 分長く、特に問題にはならないと考えられる^[8]。







図 13: BPM のロスファクター(a)と進行方向イ ンピーダンス(b)

3.6 衝突点用ビームダクト

衝突点用のビームダクト(IPダクト)の設計は現 在進行中であり、これまでにいくつかのデザインが 提案されてきた。ここでは、4種類のIPダクトにつ いてのロスファクターとインピーダンスの計算結果 を示す。図14に4種類のIPダクトを示す。 SuperKEKBでは、ビームの交差角は83 mradであり、 ビームはベリリウム製の円形ダクト(衝突部)内で 衝突する。衝突部の両端にはY字型の二股ダクト が接続されており、この二股部によってIPダクト は陽電子リングと電子リングに分離される。

Type A は最も単純な構造をしており、衝突部も 二股部も

\$\phi20 mm の円形ダクトで構成されている。 Type B は、Type A の衝突部ダクト径を

\$\phi30 mm にし てベリリウム部の強化を図ったものである。しかし、 これらの構造だと放射光がベリリウムダクトに直撃 するため、検出器に悪影響を及ぼしてしまう。そこ



図 14:SuperKEKB 用の IP ダクト



図 15 : SuperKEKB 用の IP ダクトのロスファ クター

で、放射光を防ぐために上流側のダクトに角度を付けたものがType C と Type D である。Type C ではダクト径は \$20 mm のままだが、Type D ではテーパー 部を設けて二股部のダクト径を一部で小さくしている。なお、Type C と Type D では電子ビーム (HER)と陽電子ビーム(LER)では wake potential が異なるため、それぞれ別に計算をする必要がある。

図 15 に各 IP ダクトのロスファクターを示す。 Type A、Type Bと比べると、Type C、Type Dでは ロスファクターが大きくなっているが、これはダク トの折れ曲がりの影響だと考えられる。また、Type C のロスファクターは Type D よりも大きくなって いるが、これは Type D ではダクト交差部で入射側 のダクト径が小さくなっているため、発生するウェ イク場が抑えられるためだと考えられる。

図 16 に Type A と Type B のインピーダンスを示 す。IP ダクトに対しては、進行方向インピーダンス (a)の他に横方向インピーダンス(b)の計算も行った。 進行方向インピーダンスでは目立った捕捉モードは 確認されなかったが、ビームを垂直方向に 1~2 mm ずらして計算した垂直方向インピーダンスでは、い くつかの捕捉モードが存在していることが分かった。 これらのモードがどこに捕捉されているのかを調べ るために、GdfidL で IP ダクトの固有モード計算を 行った。その結果、二股部に図 16(b)の各ピークに 対応する固有モード(TE モード)が存在している ことが分かった。一方、ビームを水平方向にずらし て得た水平方向インピーダンスのグラフには、目 立ったピークは確認されなかった。

図 17 に Type C と Type D のインピーダンスを示 す。ビームは LER にのみ走らせている。こちらで も進行方向には目立った捕捉モードは確認されな かった。しかし、垂直方向インピーダンスでは、特 に Type C でいくつかのモードが捕捉されているの が確認された。これらのモードがダクトのどの部分 に捕捉されているかは、これから確認する予定であ る。なお、こちらの場合も水平方向インピーダンス のグラフには、目立ったピークは存在していなかっ た。これら垂直方向の捕捉モードがビームに及ぼす 影響については、これから検討を進めていく予定で ある。

(a) 進行方向 (b) 垂直方向 Imaginary part 40 R.eal pa Type A Type E [ohm/m] [ohm] -4 Impedance -6 mpedance -8 200 Real part -10 Type A Type B ff freau Type A -12 (\$20 mm) -14 5 10 f [GHz] f [GHz]

図 16: IP ダクト (Type A と Type B)の進行方 向インピーダンス(a)と垂直方向インピーダンス (b)



図 17: IP ダクト (Type CとType D)の進行方 向インピーダンス(a)と垂直方向インピーダンス (b)

今回計算した各種コンポーネントのロスファク ターに、KEKB と同じものを使用する予定のフィー ドバックキッカー(1 台、0.5 V/pC)や加速空洞 (ARES 空洞、18 台、7.83 V/pC)を加えると、全 ロスファクターは約 18 V/pCとなる。ビーム電流が 3.6 A、バンチ数が 2503、バンチ間隔が 4 ns (それ ぞれ SuperKEKB の設計値)のとき、損失パワーの 合計は約 900 kW でる。パワー損失の主な原因は加 速空洞であるが、抵抗壁やベローズ、可動マスクが それに次ぐパワーの損失源である。進行方向イン ピーダンスの計算結果からは、ビームに大きな影響 を及ぼすようなモードはどのコンポーネントにも捕 捉されないことが分かった。一方、IP ダクトの二股 部には、垂直方向の捕捉モードが存在する恐れがあ ることも分かった。

今後は、入射部や IR の特殊なダクトや電子雲除 去電極等のロスファクターとインピーダンス計算を 行う予定である。また、各コンポーネントの横方向 インピーダンス計算も行い、横方向のビームのずれ による影響についても検討も行う。

参考文献

- [1] Y.Suetsugu, et al. Vacuum, 84, 694 (2010)
- [2] GdfidL http://www.gdfidl.de/
- [3] Y.Suetsugu, et al. NIN-PR-A, **531**, 367 (2004)
- [4] Y.Suetsugu, et al. J. Vac. Sci. Technol., A23, 1721 (2005)
- [5] K.Shibata, et al. Proceedings of PAC'03, Portland, Oregon USA, May 12-16, 800 (2003)
- [6] A.Chao, Physics of Collective Beam Instabilities in High Energy Accelerators, John Wiley and Sons, Inc., New York, 1993
- [7] Y.Suetsugu, et al. NIM-PR-A, 604, 449 (2009)
- [8] M.Tobiyama, et al. Proceedings of BIW10, Santa Fe, New Mexico USA, May 2-6, to be published.

4. まとめ