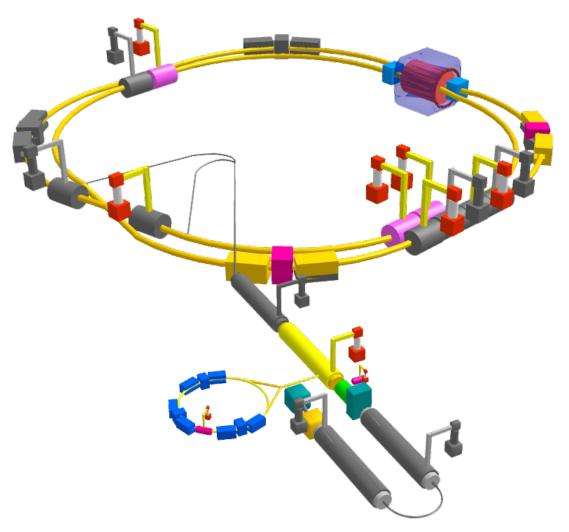


SuperKEKBリング用 個別バンチフィードバックシステム

Makoto Tobiyama, John W. Flanagan(KEK)

Alessandro Drago(INFN-LNF)

SuperKEKB accelerators



- Circumference 3km
- LER:e⁺ 4GeV 3.6A
- HER:e⁻ 7GeV 2.6A
- f_{RF}=508.886MHz
- h=5120
- Low emittance
 3.2/4.6nm with
 ~0.28% xy-coupling
- Bunch length 6/5 mm @1mA/bunch
- β* at IP H/V
 32/0.27mm
 25/0.3mm
- Luminosity 80x10³⁵
 - x40 of KEKB

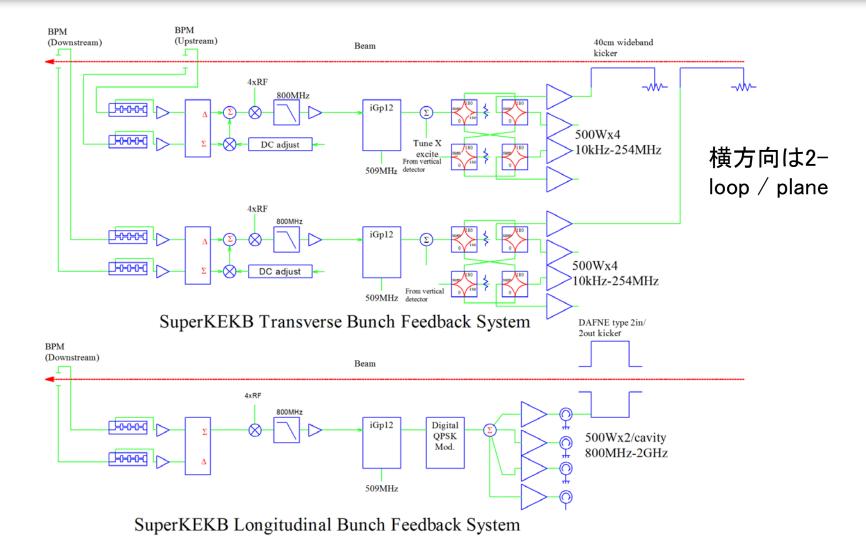
SuperKEKB Phase 1運転

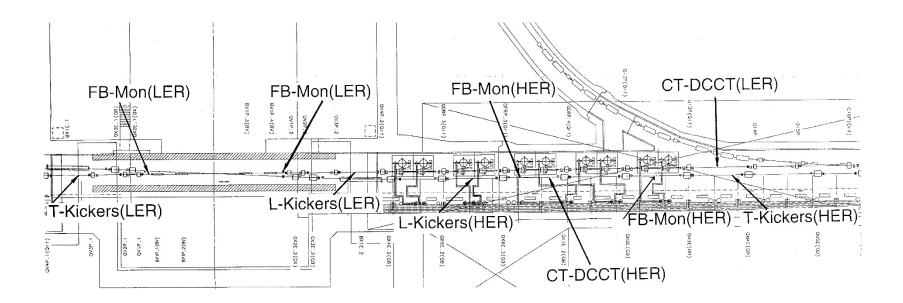
- 2016年2月1日から6月28日まで
- 衝突点最終集束系、Belle2検出器ナシの運転
 - ディテクターテストのためBeast検出器
- ■目標
 - ハードウエアの動作確認
 - 運転ソフトウェア、ツールなどの開発、確立
 - Belle2検出器インストールの準備
 - 真空焼きだし(~720Ah)
 - 特にLERはほとんどの真空チェンバーが新品
 - 大電流運転(1A目標)
 - 最終集束系および検出器ソレノイド磁場なしのOptics調整(低エミッタンス、低xy結合)

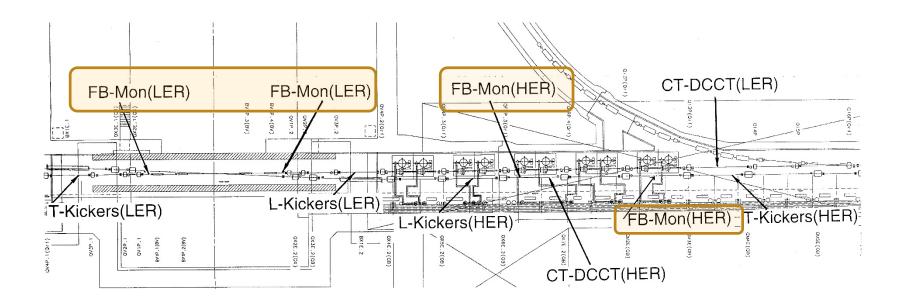
大電流・多バンチ蓄積リング

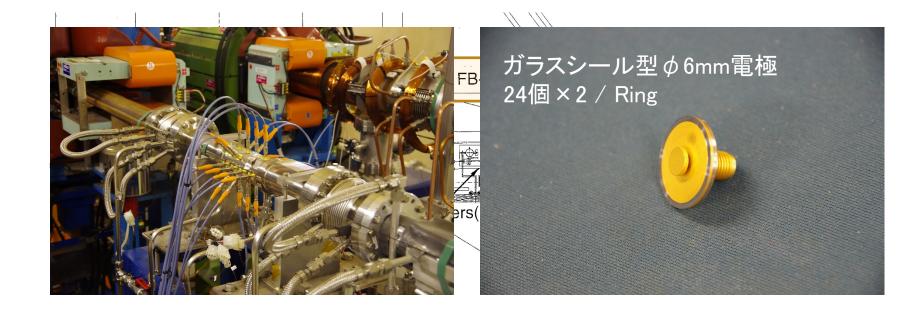
- 多くのモードからなる、非常に強いビーム不安定がおきや すい
 - イオントラッピング、Fast Ion instability(HER)
 - 電子雲不安定(LER)
 - 真空コンポーネントのTrapped mode
 - 加速空洞のHOMの残り
- 個別バンチフィードバックシステムで不安定を抑制する
 - 1つずつのバンチの振動を個別に検出し、それを抑制する個別の フィードバックキックをバンチに与える
 - 横方向(水平、鉛直)
 - 進行方向

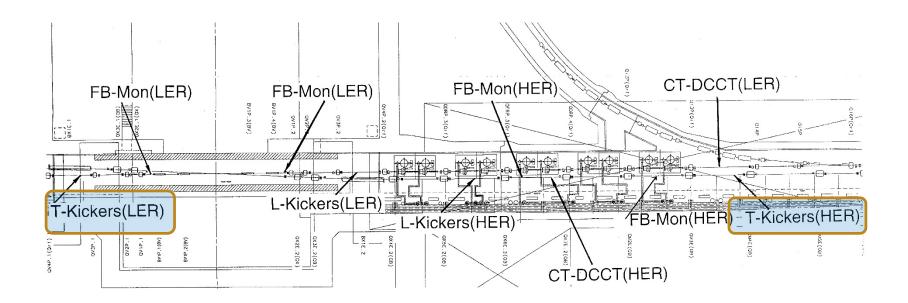
Bunch feedback systems

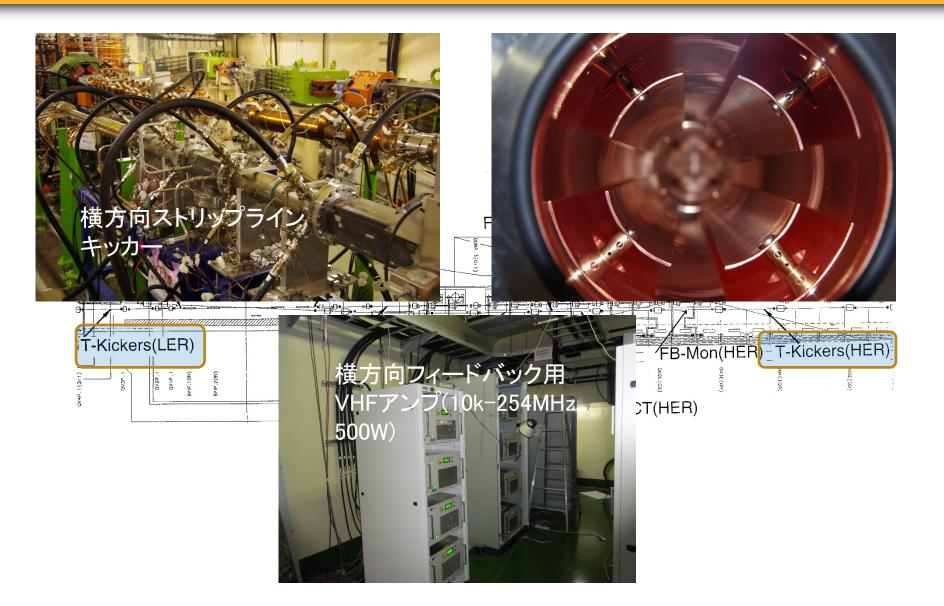


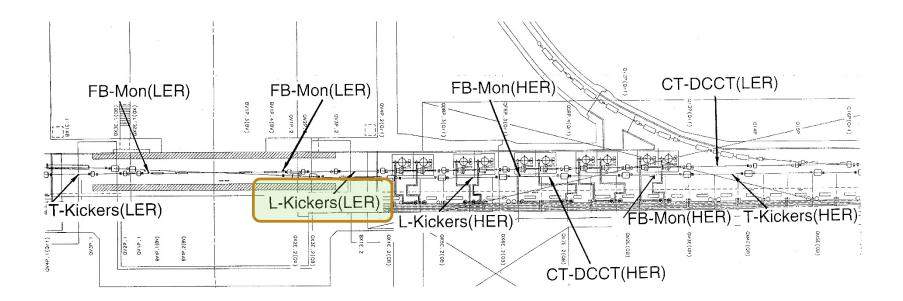


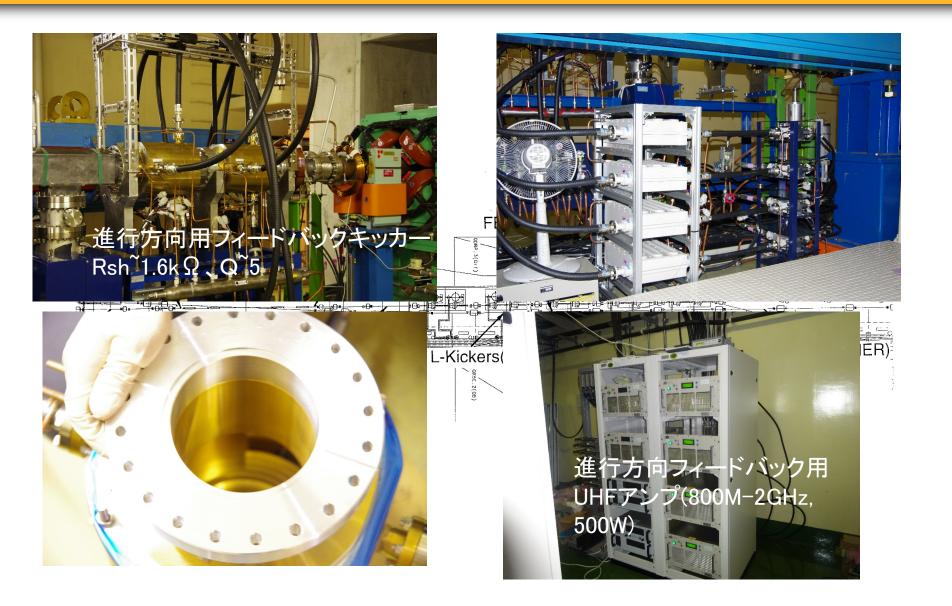






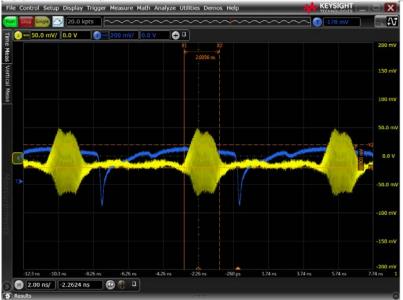






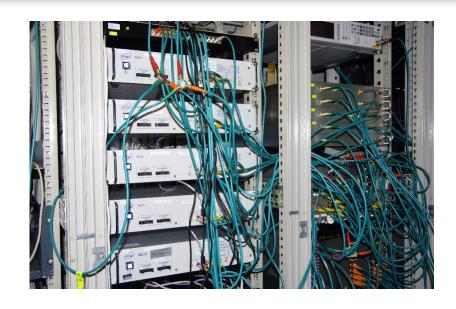
フィードバック位置検出回路





- 2GHz(RF×4)成分を3Tap combフィルターで抽出
- Tromboneディレイでタイミングを合わせ、180度ハイブリッドで引き算
- Sum信号を使い、バンチ 電流によらないオフセット キャンセル回路
- 2GHzで検波、DCアンプで 増幅
- 低ノイズに留意している

iGp12フィードバックプロセッサ

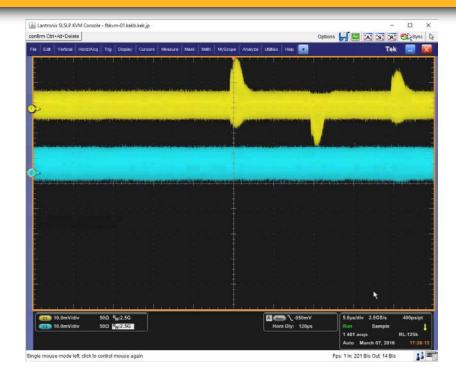


9台(LER 5台、HER 4台)のiGp12と1台のiGp8(HER)を使用した

検出系の感度: 580 ADC count/mm/0.3mA

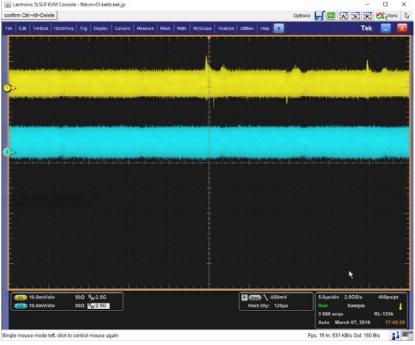
- 日米協力事業でSLACと 開発したGproto/iGpを発 展
- 12bit ADC/DAC
- Virtex5 FPGA
 - VXS95T or VSX50T
- 10-20 tap FIR(KEKB)
- 12MBメモリー(transientdomain analysis)
- Beam Transfer Function
 測定とPLLによるSingle
 bunch excitation

FB関連モニター(1)検出器信号の直接利用



FB位置検出回路出力をオシロスコープで観測、CCRにネットワーク経由で転送

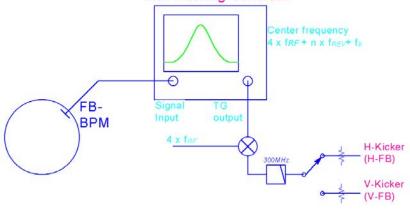


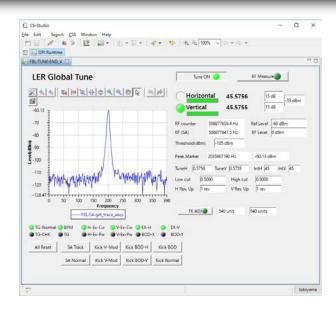


FB関連モニタ(2)ベータトロンチューンモニタ

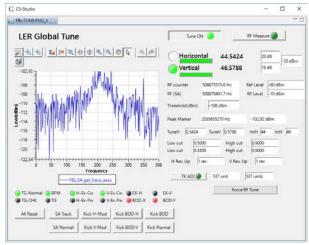


Spectrum Analyzer with Tracking Generator

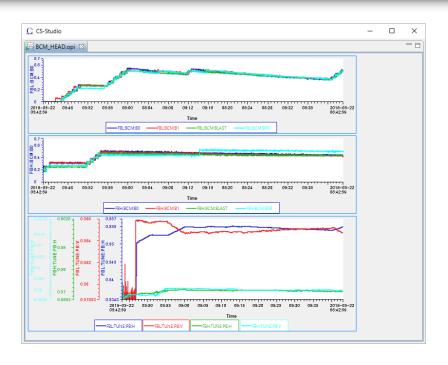




大電流では測定困難



FB関連モニタ(2) single bunch tune

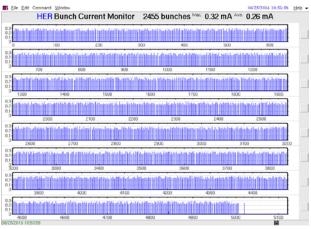


測定バンチ(フィードバックオブバンチ) のバンチ電流と、Single Bunch PLLで 測定されたベータトロンチューン

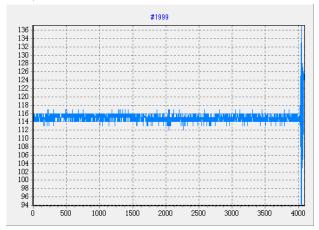
- iGp12のBTF/SingleバンチPLL機能でFBオフのバンチをexcite
- バンチトレインに沿っ たtuneの変化測定
- Gated Turn-by-turn モニターを使った optics測定

FB関連モニタ(3)バンチ電流モニタ/BOR





- FB検出回路出力を使用
- 8bit ADC 最大メモリ 80MB(BOR)/5120(BCM)
- 入射トリガ(最大50Hz)あるいは 1Hzでデータ取得、EPICSデータにするとともに、入射バケット 制御用IOCにReflective memoryでデータ転送(BCM)
- ビームアボート直前のデータ記録(BOR)

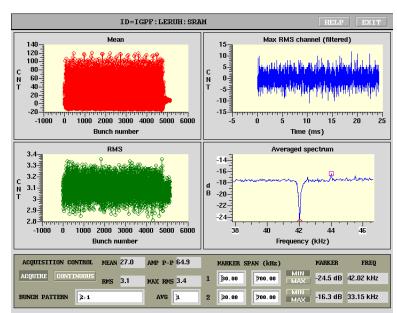


横方向FBシステムのコミッショニング

- HER/LERとも小電流、多バンチ状態で非常に強いビーム 不安定が起き、ビーム蓄積が困難
- フィードバックシステムタイミング合わせ、フィードバック位 相調整を行い、フィードバックを生かす
 - 不安定を抑制し、非常に順調なビーム蓄積、焼きだし

フィードバックループ内spectrumを見て、位相を最適化す

る



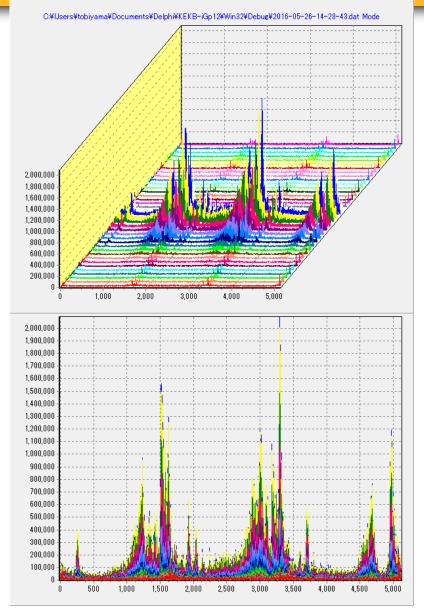
Transient-domain analysis

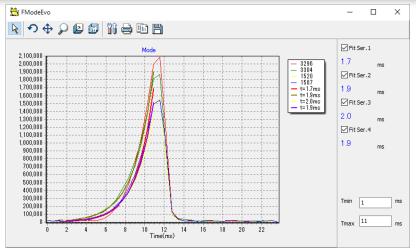
- バンチフィードバックシステムで不安定を抑制していたものを、ある時間だけFBをオフし、不安定の成長を観測する
 - 不安定モードの観測
 - 不安定のはじまりを観測でき、理論との比較がしやすい
 - モードの情報から、不安定の原因を探求しやすい
 - はじめに成長するモード、成長の様子などよりくわしい情報が得られる
 - フィードバックシステムの性能が分かる
 - 不安定の成長時間と、それを抑制するダンピングタイムにより正確なフィードバックダンピングタイム
 - 成長時のtuneとダンピング時のtuneからFBがresistiveかどうか分かる。

実際には

- iGp12のGrow-damp機能を使う
- 2台のiGp12を同時にFB OFF、5ms~15ms後にFB ONしてその間のデータを取る
 - スタートして2ms後にFB OFF、その10ms後にONが標準パターン
- iGp12のデータ(約2400 turn)を
 - 5120x128周(可変)データを切りだし
 - Base 50 FFT
 - FFTの結果(amplitude)中の指定周波数のサイドバンドを全モード について測定
 - これを64ステップ(64ごと重ね合わせ)で時間発展を表示する

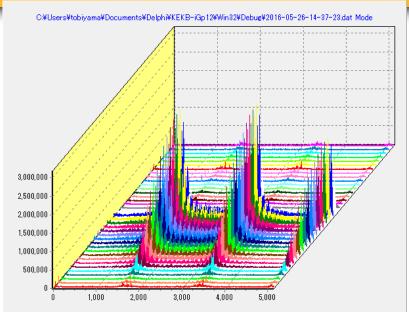
LER横方向フィードバックの例

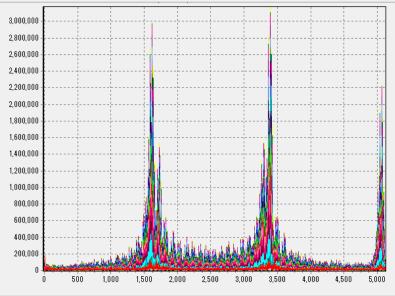


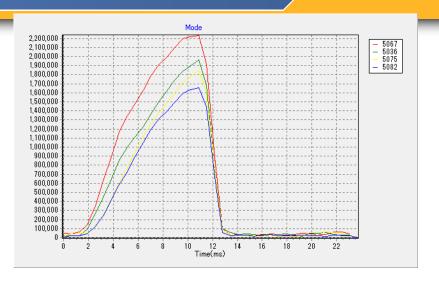


8 Tap FIR filter
756mA, by 3 filling, 0.5mA/bunch
Vertical
Growth ~ 1.7ms
FB damp ~ 0.5 ms

HER横方向フィードバックの例



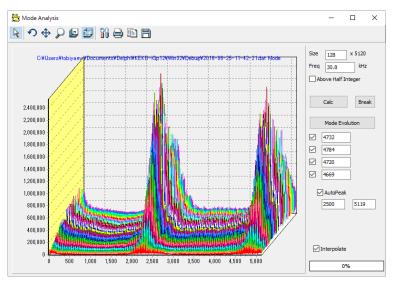


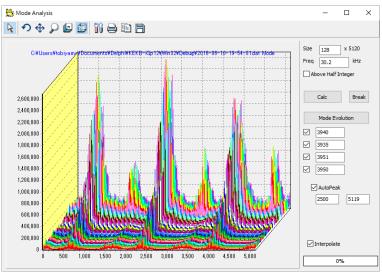


8 Tap FIR filter
732mA, by 3 filling, 0.5mA/bunch
Vertical
Growth 0.9ms
FB damping 0.5ms

進行方向不安定

- LER、By 3パターンで660mA以上で発生
 - KEKBでは最大電流2Aでも起きなかった
- モードは





- Growthは15ms程度、Dampは13ms程度
- 20Tap FIR/Down sample 3で、最大電流までは不安定抑 制できた

FB系のトラブル

フロントエンド検出回路の飽和

- LNAが飽和、結果としてバンチ電流リミッターが0.5mA以上で働かず、4.7mA/bunchの単バンチ蓄積を許してしまった
- ビームを使って飽和レベルを検証、回路を再配置し、飽和しないよう改造 (全ゲインも上げた)

進行方向フィードバック真空系用冷却水チラー停止

- 冷却水チラーが停止、チラー状態と温度はモニターしていたが、インターロックに入っていなかったため、6kW水冷ダミーロードが焼損
- チラーOFFと温度で自動的にビームアボートするようにした

■ 横方向キッカー故障疑い

- キッカーからの反射波が増大、インターロックでビームアボート
- キッカー故障の疑いがあるため、該当電極を運転から外した
- 運転終了後調査したところ、キッカー自体では無く高パワーAttenuatorの 故障及びNコネクタ接触不良が原因と判明

まとめ

- SuperKEKB用個別バンチにフィードバックシステムを立ち 上げ、運転に寄与した
 - 横方向フィードバックシステムが迅速に立ち上がったため、ビーム 蓄積が非常にスムーズにできた
 - 進行方向不安定も抑制出来た
 - フィードバック関連機器も順調に動作した
- フィードバックシステムを用いて、不安定源に関する研究 を行った
 - LER: 電子雲不安定
 - HER: Fast Ion不安定
- Phase 2運転に向けての作業中
 - 故障疑い箇所および横方向キッカー類点検
 - 検出系ノイズの低減