LORENTZ DETUNING OF HIGH-FIELD SUPERCONDUCTING CAVITY AND COMPENSATION WITH TUNER

Toshiyasu Higo¹, Yasuo Higashi, Hiroshi Yamaoka, Fumio Furuta, Takayuki Saeki, Osamu Araoka, Masayoshi Wake

and Kenji Saito KEK, High Energy Accelerator Research Organization 1-1 Oho, Tsukuba, Ibaraki, 305-0801

Abstract

For the cavities of ILC, the frequency tuner which can compensate a Lorentz detuning larger than 2kHz is needed for a high-field operation over than 35MV/m. A ball-screw tuner was designed aiming at a large dynamic range of compensation for the cavity operated even higher gradient of 45MV/m level. This tuner response was studied with investigating the cavity characteristics. Tests were performed both at room temperature and at a liquid nitrogen temperature. A high dynamic range of 5kHz was found feasible.

高電界超伝導空洞のローレンツデチューニングとボールスクリュー型チュー ナーによる補償

1. はじめに

高電界(~35MV/m)で運転する超伝導リニアコ ライダー(ILC)の空洞では、2kHzを超える大き なローレンツデチューニングを補償できる周波数 チューナーが必須である。筆者らのグループでは更 に高い電界(~45MV/m級)を目指した試験開発を 進め、総合的に高電界化の技術的評価を行ってILC への寄与を行う方針である。重要な技術要素には、 空洞本体の製作、表面処理、高電力カプラーなどと 共にチューナーの開発が必須である。チューナーに 至っては未だ35MV/mレベルでさえ実証されていな いのが現状である^[1]。最近TESLA空洞に対して機械 共鳴を使って20MV/mでのチューニングが実証された が^[2]、更に大きいダイナミックレンジを目指した試 験は待ち状態である^[3]。本稿では、大きいダイナ ミックレンジをとれるボールスクリュー型チュー ナー^[4]の設計と常温での動作試験結果をのべ、5k Hzの補償を実現できる見通しを得たことを述べる。

2. ローレンツデチューニング量

ILC (International Linear Collider) では、 現在BCD (Basic Design) として、9セル1.3GHz 超伝導空洞を用いる。35MV/m級の高い電場を実現 したときに生ずるMaxwell応力はアイリス部で $25kN/m^2$ 、赤道部で $6kN/m^2$ に達する。これが厚さ~3 mmのニオブ板で形成されるセルを変形させるため、 バンド幅数100Hz (Qex~ $3x10^6$) で運転される空洞 のチューニングをkHzオーダーで狂わせるため、 チューニングが必要である。

この評価で重要になる機械パラメータは空洞やそ

れを支持するチューナーとHeジャケット系の剛性で

Item	Values	Units	
Shrinkage of a bare cavity	56	microns	
Total axial force due to	103	N	
Maxwell's stress			
Shrinkage of actual cavity	1.73	micron	
with tuner and jacket			

ある。Table 1にイチロー空洞^[5]の計算結果を示す。

Table 1 Mechanical stiffness of ICHIRO cavity.

2.1 空洞機械特性と静的デチューニング量

9セル空洞のローレンツデチューニング量は、RF 電磁場により発生するMaxwell Stressに起因する空 洞の変形をANSYSにより評価し、Maxwell Stressと 同じ関数形で表される周波数摂動との積を各空洞毎 に全表面で積分することにより評価した。Fig. 1に 示したセル毎の周波数変化の和をもって9セル空洞 の周波数変化とした。結果は

$$\Delta F / E_{acc}^2 = -1.49 \left[\frac{Hz}{(MV/m)^2} \right]$$

となった。



Fig. 1 Detuning of each cell.

¹ E-mail: toshiyasu.higo@kek.jp

2.2 動的デチューニング量

空洞は0.5msの立ち上がりと1ms程度のビームオン 時間により構成される5Hzのパルス運転である。こ のため、パルス内の時間変化する周波数デチューニ ングは前節で評価した静的なデチューニング量と異 なることが考えられる。まず空洞の両端を固定して 周波数の時間変化を追った^[6]。45MV/m運転時の計算 結果をFig. 2に示す。青点線で示すE_{acc}²に良く一致し ていることが分かった。実際の場合はチューナーシ ステムの有限の剛性により若干空洞が縮まりその分 デチューニングが大きくなる。時間レスポンスは、 空洞の剛性に比べてチューナーの剛性が充分高いの で、時間反応はFig. 2に従うはずである。チュー ナーの有限剛性によるデチューニングの増大は、 Maxwel1 Stressによる空洞の縮みからでき、これら をまとめるとTable 2のようになる。



Fig. 2 Transient detuning.

Frequency shift	ΔF_{LD}	k _{LD}
	at 45 MV/m	Sensitivity
Units	kHz	Hz /
		(MV/m)^2
Single cell with both	- 1.73	- 0.85
ends fixed		
Cavity with two ends	- 2.38	- 1.18
fixed		
Actual cavity with	- 3.02	- 1.49
tuner and jacket		

3. チューナーによる補償

3.1 静的チューニング

空洞の両端を引っ張ることにより周波数を上げる ことができる。感度はデチューニングと同様に計算 でき、イチロー空洞では368Hz/micronである。

3.2 動的チューニング

2.2節で述べたようなパルス運転に対するチュー ニングもパルス応答が必要である。ANSYSで0~1ms 間でリニアーに空洞両端を引っ張ったときの周波数 変化を計算した結果がFig. 3である。1ms程度の時間では、静的な係数に比べて2割ほど小さいことが分かった。



Fig. 3 Transient tuning characteristics

4. チューナーの設計

45MV/mを目指すイチロー空洞では、Table 1より 3kHzのチューニングが必要である。この高いダイナ ミックレンジを実現し、更にZ軸方向の剛性を充分 大きくとるためにFig. 4に示す同軸ボールスク リュー型チューナーを考案した^[4]。写真をFig. 5に 示す。最外周にギアを掘ってあり、スローチューニ ングはこれをウォームギアで回転させる。また、ピ エゾ素子を用いて同じ最外周ギアを周方向にたたき、 速い応答を得る。



Fig. 4 Coaxial ball-screw tuner.



Fig. 5 Tuner with He Bessel.

5. 実際の空洞の機械的レスポンス

実際にHeベッセルとチューナーを空洞に取り付けて機械性能を調べた。

5.1 パルス応答と周波数スペクトル

2msのドライブパルスに対する空洞全長の時間応 答と空洞のRF共振周波数の変化を調べた結果を Fig. 6に示した。この例から空洞の全長で周波数の 変化が殆ど決まっていることが分かる。またこれを Fourier変換するとに示したようになり、250Hz近辺 と350Hz近辺に主要モードのあることが分かる。



Fig. 6 Mechanical and electrical (1.3GHz) response to 2ms drive pulse.



Fig. 7 FFT of response to pulse drive.

5.2 機械共振モード

ピエゾ素子にサイン波を加え、ドライブ周波数を 掃引してRF周波数のレスポンスを計測した結果を Fig. 8に示した。これは低温試験を可能にするチェ ンバー内に設置した時のものである。赤は常温、青



Fig. 8 Frequency spectrum of cavity/tuner system.

は液体窒素温度での結果である。常温では前節の FFTで顕著に表れていた二つの周波数域にバンプが 見られ、更に400Hz付近にも大きなピークが確認さ れた。また、低温では270Hz付近のピークは以前存 在するが、その他の共鳴は顕著でなくなることも分 かった。更に低温ではQ値が上がることも確認され た。

5.3 動的レスポンス

5Hzでの運転に同期させて2msのパルス駆動した 場合のレスポンスをFig.9に掲げた。276Hz近辺の高 いQうい持つモードによりパルス間に振動が残って いることが分かる。



Fig. 8 Frequency shift driven by 5Hz 2ms pulse.

6. サマリー

800Vのパルス駆動で1kHzのチューニングが得られ た。この時の主要周波数は276Hzである。ダイナ ミックレンジを増加させるには、てこ等の機械的増 大メカニズムが必要である。276Hzでハーモニック ドライブすると、0~200Vの駆動電圧でもチューニ ング量2.5kHzが得られた。電源の増強でレンジを広 げられであろう。

参考文献

- [1] BCD, ILC Web site, http://www.linearcollider.org/cms/.
- [2] P. Sekalski et al., EPAC 2006, THPCH175, Edinburgh, UK, 2006.
- [3] C. Pagani, private communication.
- [4] 東保男, http://lcdev.kek.jp/ILC-AsiaWG/WG5notes/.
- [5] 両角裕一, ibid.
- [6] T. Higo et al., ILS Asia NOTE, 2006-001, http://lcdev.kek.jp.