超伝導加速空洞

1. はじめに

超伝導の高周波空洞への応用の開発研究は 1960 年代に粒子加速器への応用を目指し始まった。超 伝導空洞の唯一最大の利点は高周波損失が非常 に小さい事で、常伝導空洞では難しい高加速電界 での連続運転が実現できる。応用開発には二つの 流れ、速度が光速の数十%以下の重イオン加速、 速度がほぼ光速の電子加速、があり、それぞれ具 体的加速器計画をてこにして大きく進展してき た。近年では ILC 用の超伝導空洞開発に於いて、 実用機においてもほぼ材質限界の加速電界が達 成出来るようになった。

本講義では電子や高エネルギー陽子等の速度 が光速に近い粒子を加速する加速空洞を念頭に、 空洞の開発研究および最先端の応用に付いて述 べる。

2. 超伝導空洞の特徴

ここではまず超伝導空洞の二つの一般的特徴に ついて説明する。

2.1. 高周波加速空洞

高周波空洞は内面が導電性の物質で作られた電 磁界の共振器である。この空洞内で Maxwell の方 程式を解くと無限の共振モードが得られ、固有値 が共振周波数、固有関数が電磁界分布となる。ま た電界と磁界は位相が 90 度ずれる。これらのモ ードのうち粒子の軌道に沿って進行方向に強い 電界を実現するものが加速モードである。加速モ ードを特徴づけるパラメーターのうち最も重要 なものは Shunt Impedance と呼ばれるもので以 下の式で定義される。

$$R_{Sh} \equiv \frac{E_{acc}^2 L_{Cavity}^2}{P_0}$$
(2-1)

ここに、*Eace* は平均加速電界、*Po* は空洞内壁での高周波電力損失である。その他のパラメーターについては付録として最後にまとめた。

これらの式から解るように *Q* 値や Shunt Impedance は空洞形状と共振モードの電磁界分 布で決まる形状因子と材質因子(高周波表面抵 抗、*R*_s)の積で表せる。常伝導空洞では Shunt Impedance を上げるために形状に工夫を凝らす が、超伝導空洞ではシンプルな形状が良い。また 電子加速用の楕円形空洞では、最大表面磁界と平 均加速電界の比は ~45 Oe/(MV/m)、最大表面電界 と平均加速電界の比は ~2.5 程度である。

2.2. 超伝導空洞

超伝導空洞は空洞内面を超伝導材で覆ったもの で、その厚みは高周波表面電流が流れる深さより 充分厚ければよい。かっては、銅に鉛をメッキし たものも使われたことがあるが、製作のし易さ、 超伝導性能の観点から、今のところニオブの板材 から製作するのが最も良い。超伝導空洞の特徴は 高周波表面抵抗が非常に小さいことと、表面磁界 に温度で決まる最大値(臨界磁界)があることで、 これを超えると常伝導に転移してしまう。

2.2.1. 高周波表面抵抗

超伝導体の高周波表面抵抗は BCS 理論に基づき 計算でき、以下のように表せる。

$$R_{BCS} = A \frac{\omega^{1.5}}{T} \exp\left(-\frac{\Delta}{k_B T}\right)$$
(2-2)

ここに、Aは平均自由行程や、ロンドン侵入深さ などの材質によってきまる定数、 ω は角周波数、 Tは表面の絶対温度、 Δ はギャップエネルギー、 k_B はボルツマン定数である。有限温度ではクー パーペアになっていない常伝導電子が存在する ためゼロにはならない。指数関数の部分が常伝導 電子の密度に相当する。実験的に得られる表面抵 抗, R_s は超伝導転移の際に磁束量子として捕捉 される周辺の残留磁界の影響や一部の常伝導部 分の影響で温度によらない残留抵抗、 R_{res} がたさ れたものになる。

$$R_S = R_{BCS} + R_{res} \tag{2-3}$$

図 2-1 に表面抵抗の測定例を示す。





Fig. 2-3 ニオブの臨界磁界

2.2.2. 超伝導破壊

静磁界あるいは直流磁界の場合の臨界磁界と温 度の関係は以下の式で表せることがわかってい る。

$$H_{c} = H_{0} \left\{ 1 - \left(\frac{T}{T_{c}}\right)^{2} \right\}$$

$$(2-4)$$

理論的にも、Ginzburg, Landau, Abrikosov に より熱力学的手法により導出された。

残念ながら、高周波磁界に対するダイナミック な理論はないが、静磁界の場合の臨界磁界と同様 な振る舞いを示すと考えられる。図 2-2 に超電導 体の T-H 相図を示す。



Fig. 2-2 T-H 相図

このことは、コーネル大学のグループにより定性 的には確認されている。図 2-3 に示したのは彼ら がニオブ空洞で測定した結果である。この測定で 大切なことは精度よく空洞内表面の温度を計る ことであるが、彼らは空洞内表面の温度上昇を出 来るだけ小さくするように早い立ち上りのパル ス運転で臨界磁界の温度依存性を測定した。 高い磁界領域で予測からずれているのは使用した空洞にまだ欠陥や汚染があるためであろう。ちなみに、ILC 用の 1.3GHz 9 セル空洞では CW 運転でもほぼ予測線上に近い性能を達成している。

3. 性能測定と性能を決める要因

ここでは超伝導空洞の性能指標である、いわゆる Q-Eカーブと観測される現象およびその原因につ いて述べる。

3.1. 性能測定

超伝導空洞自身の性能測定はいわゆる縦型のク ライオスタットを使い空洞を液体ヘリウムに浸 けて行う。高周波電力の収支と、電磁界計算コー ドで得られる Stored Energy と電磁界強さの関係 を使い加速電界と Q 値の関係を測定する。実際に 得られる Q-E カーブのいろいろを図 3-1 に示す。



Fig. 3-1 Q-E カーブ

高周波電力が充分あれば、いずれの場合でも最後 は空洞内面の一部が常伝導に転移(クエンチ)し てそれ以上投入電力を増やしても、空洞壁での損 失が増え電界は上がらない。クエンチを引起すプ ロセスには磁界によるものと電界によるものが あり、原因には表面欠陥と汚染がある。ここでは 現在の技術でもしばしば問題となる三つの現象 について説明する。

3.1.1. Thermal-Magnetic Break-Down

表面磁界による発熱、温度上昇によるクエンチで 熱磁気的超伝導破壊と呼んでいる。例えば、磁界 の強い場所に金属性の常伝導粒子(汚染)がある と、そこでの発熱は周辺の超伝導部分の温度を上 昇させクエンチに至る。もう一つの原因は微小な ピットやバンプ等の表面欠陥である。磁界は表面 に平行でなければならないことから、これらの欠 陥部では磁力線が曲がり、磁界が増大する部分が 生じる。欠陥の形状によるが、直径、高さが100 ミクロン程度のバンプでは増大係数は3程度に もなり、バンプがない場合の 1/3 の磁界で臨界磁 界を越え、常伝導に転移してしまう。転移部分の 面積が充分小さいうちは発熱、周辺部の温度上昇 も小さくクエンチに至らないが、更に磁界を上げ 転移部分が広がると発熱量も増えついには周辺 部も常伝導に転移しクエンチに至る。

3.1.2. 電界電子放出 (フィールドエミッション)

金属表面に強い電界をかけるとトンネル効果に より伝導帯の自由電子が金属から引き出されて しまう。(図 3-2 参照)

Field Emission (Tunneling Effect)



Fig. 3-2 電解電子放出

この電界電子放出は高周波空洞でも起こり、放出 された電子は加速され空洞壁に衝突し、その部分 の温度を上昇させクエンチを引起す。電解研磨を 施したきれいな表面では 100MV/m 程度の電界で も問題とならないが、表面欠陥部での電界集中、 金属粒子の付着や広範囲の汚染により問題とな る。

3.1.3. 共鳴的電子増殖(マルチパクティング)

電磁界がある条件を満たすと、高周波の何周期か のあいだに電子軌道が閉じ電子の運動状態が元 に戻ることがある。電子はこの間に空洞壁と衝突 し2次電子を放出するがこの増幅率が1より大き ければ投入電力を増やしても電子増殖に使われ 電界は上がらない。更に電力を増やすと、電子の 衝突により空洞壁の温度が上昇しクエンチに至 る。大電力高周波機器ではありふれた現象であ り、汚染や酸化膜、ガス吸着により2次電子放出 係数が大きくなるためである。通常は電子衝突に よる自浄作用により収まるが、ガス吸着により再 発することもある。

3.2. 汚染の影響の定量的考察

汚染の影響を定量的に考察してみよう。空洞内表 面に半径aの常伝導金属粒子が付着しているとす る。その表面抵抗を R_s とすると、そこでの発熱 Qは次式のようになる。

$$Q = \frac{R_s}{2} H_s^2 \left(\pi a^2\right) \tag{3-1}$$

境界条件は厚さ d の無限に広いニオブ板の上に 半径 a の薄い発熱体があり、反対側のニオブ板の 温度が液体ヘリウム温度 H_{He} である。熱伝達の 方程式は計算機コードで簡単に解けるが、a << dとして金属粒子を半径 a の球、ニオブ板を半径 d の球で近似して近傍の温度を近似計算すると、

$$T(r) = \frac{R_s H_s^2 a^2}{4 \kappa} \left(\frac{1}{r} - \frac{1}{d}\right) + T_{He} \quad \left(a \le r \le d\right)$$
(3-2)

が得られる。ここに κ はニオブの熱伝導率であ る。この式から、金属粒子に接するニオブ部分の 温度が求まる。そこでの温度と磁界が T-H 相図 の常伝導相にあれば常伝導に転移する(付録 7.2)。図 3-3 に表面抵抗が 2 mΩの金属汚染の大 きさとクエンチ電界の関係を示した。35 MV/m の 加速電界を達成するために許される汚染の半径 は 20 µm 程度である。またその場所でのロスは わずか 0.14 W である。



Fig. 3-3 金属汚染と最大加速電界

3.3. 表面欠陥の影響

表面欠陥は汚染のない清浄なニオブでも局所的 な電磁界の増大をもたらし、熱磁気的超伝導破壊 やフィールドエミッションを引き起こす。欠陥に よる熱磁気的超伝導破壊は磁界の増大の大きな ピットのエッジなどから始まり、電磁界が強くな るとともに広がっていく。最終的にクエンチに至 る磁界の値は、前述の金属粒子の場合と同様の解 析で推定出来る。

4. 技術の現状

クエンチが表面欠陥や汚染によって引起されて いることはよくわかっていたが、その欠陥等を精 度よく系統的に調べるようになったのは最近の ことである。ここでは電子や高エネルギー陽子等 の速度が光速に近い粒子を加速する加速空洞に 付いて、具体的にどのように性能改善が図られて いるかを述べる。

4.1. 診断方法

クエンチは表面の局所的な温度上昇をもたらす ことから表面温度をモニターすればクエンチの 場所がわかる。測定は空洞の外表面に温度センサ ーを貼り付けて行う。通常使われているのは炭素 抵抗で温度変化による抵抗の変化を検出する。図 4-1 に空洞に取付けた温度センサーを示す。チャ ンネル数を減らすために可動式(回転)のシステム も使われる。最近では超流動ヘリウムの第二音波 を使う方法も試されている。

T-Mapping

T-mapping system: ~600 Allen-Bradley C-resistors



Fig. 4-1 カーボン抵抗の温度センサー

4.2. 内面検査

ILC 用超伝導空洞では、35MV/m 以上の加速電界 を歩留まりよく達成しなくてはならない。このた めには前述したように、~10 ミクロン以上の金属 性粒子の付着や、~100 ミクロン以上の欠陥の発 生を極力小さくしなければならない。これらの汚 染や欠陥の調査のため高分解能の CCD カメラを 使用した内視鏡システムが開発され威力を発揮 している。実際、温度センサーで同定された場所 を観察すると、多くの場合欠陥が見つかる。場所 としては電子ビーム溶接部に多く、なかには事前 の検査では見つからなかった内部欠陥が電解研 磨により現れこともある。分解能がまだ足りない せいもあり金属粒子が見つかることは稀である。



Fig. 4-2 ILC 用超伝導空洞と CCD 内視鏡

4.3. 内面修復

追加の電解研磨では取りにくい大きな欠陥の場 合には、局所的な機械研磨が有効である。内視鏡 の進歩のおかげでこの判断が的確に行えるよう になり無駄な電解研磨の回数を減らすことがで きるようになった。図 4-3 は京都大学と KEK で 共同開発された局所研磨装置である。また図 4-4 は観測された欠陥と最大加速電界のデータであ る。







Fig. 4-4 欠陥サイズと最大加速電界

5. 周辺機器

超伝導空を実際にビーム加速に使う為には、多く の機器が必要である。超伝導空洞の応用が大電流 加速、高加速電界へと向かうなかで、周辺機器へ の負荷も大きくなり、空洞の仕様にも制限を与え る場合がある。例えば ERL の入射部の空洞は高 周波入力カプラーの耐電力の制限から1台の空洞 に2個の入力カプラーを使うが、それでもセル数 は3以下になってしまう。

5.1. 高周波入力カプラー

高周波空洞に高周波電力を供給する導波管である。超伝導空洞の場合、空間的制約や熱侵入の観 点から 2GHz 程度までは同軸構造が好まれる。 特に誘電体セラミックスの真空窓は空洞システ ムのなかでも最も信頼性が要求される部品であ る。

5.2. 高調波減衰器

超伝導空洞では必然的に高調波モードのインピ ーダンスも高くなってしまうため、加速電流が大 きくなくても、高調波の Q 値を下げる必要があ る。電流値の少ない場合はカプラーで対応できる が、大電流になると、高調波電力も大きくなり、 またより高い周波数成分も充分減衰させる必要 が出てくるためビームパイプに吸収体を配置す る方法が望ましい。

5.2.1. 高調波減衰カプラー

同軸のニオブ製アンテナをビームパイプに取付 けるのが一般的である。確立された方法である が、~100 W を越えるような大電力を扱うのは難 しく、また高い周波数に対する特性も良くない。

5.2.2. ビームパイプアブソーバー

セラミックスやフェライトの吸収体をビームパ イプの内面に貼り付けたもので、高い周波数帯域 まで優れた吸収特性を持ち、また大電力も扱え る。KEK-B では吸収体を室温部に置き 1.2A の ビームを扱い吸収電力も ~10 kW に達した。今後 は空洞システムのコストパフォーマンスを上げ るために、多数の空洞を長めのクライオスタット に配置する必要が予測されるため、液体窒素程度 の低温で信頼性良く使える吸収体システムの開 発が求められている。

5.3. 周波数チュナー

高周波空洞の共振周波数は励振する高周波の周 波数と一致してなければならない。電子加速用の 楕円型空洞では、空洞の弾性を利用し全長を引伸 ばすことで調整する。空洞の共振の幅は通常数百 〜数キロ Hz であり、全長の調整には 10 nm の精 度が要求されることもある。この微調整にはピエ ゾ素子が使われる。

6. 応用の現状

電子加速器への応用は1988年のKEK-TRISTAN を皮切りに大きな成功を収め、その後、更なる 大電流(KEK-B)、高加速電界(SNS)運転の 応用へと進んできた。ここでは ERL と ILC の 二つの最先端応用について紹介する。

6.1. ERL

ERL(Energy Recovery Linac)は世界中で建設 が計画されている次世代放射光加速器である。高 加速電界での大電流加速を目指し、~100mAの電 流を加速すると同時にアンジュレーター通過し たあとのビームを減速位相に再入射しエネルギ ーを回収する。大電流、高加速電界、省エネルギ ーという特徴を併せ持つ夢の加速器である。

6.2. ILC

電流は少ない(~10mA)がニオブの材質限界に せまる高電界(35MV/m)での運転を目指す。超 伝導とはいえ液体ヘリウムへの負荷が膨大にな るため~1%程度のパルス運転となる。電磁界の 立上がりの間に電磁応力により空洞の機械振動 が励振され、それに対する共振周波数の補正も重 要な課題である。

7. 付録

Electric Field; $\vec{E} \exp(j\omega t)$ Magnetic Field; $\vec{H} \exp\left\{j\left(\omega t + \frac{\pi}{2}\right)\right\}$ Accelerating Gradient

$$E_{acc} = \frac{1}{L_{Cavity}} \int_0^L E_z(z, r=0) \cos\{\omega t(z)\} dz$$

Stored Energy

$$W = \frac{\mu}{2} \int_{V} \left| \vec{H} \right|^{2} dV = \frac{\varepsilon}{2} \int_{V} \left| \vec{E} \right|^{2} dV$$

Wall Loss

$$P_0 = \frac{R_s}{2} \int_S \left| \vec{H} \right|^2 \, dS$$

Q Value

$$Q_0 = \frac{\omega W}{P_0} = \frac{1}{R_s} \frac{\omega \mu \int_V \left| \vec{H} \right|^2 dV}{\int_S \left| \vec{H} \right|^2 dS} = \frac{G}{R_s}$$

Geometrical Factor

$$G = \omega \mu \frac{\int_{V} \left| \vec{H} \right|^{2} dV}{\int_{S} \left| \vec{H} \right|^{2} dS}$$

Shunt Impedance

$$R_{Sh} = \frac{E_{acc}^2}{P_0} L_{Cavity}^2 = \frac{E_{acc}^2 L_{Cavity}^2}{\omega W} Q_0 = \left(\frac{R}{Q}\right) Q_0 = \left(\frac{R}{Q}\right) \frac{G}{R_s}$$

Geometricd Shunt Impedance

$$\left(\frac{R}{Q}\right) = \frac{E_{acc}^2 L_{Cavity}^2}{\omega W} = \frac{\left(\int_0^L E_z(z, r=0)\cos\{\omega t(z)\}dz\right)^2}{\frac{\omega \mu}{2} \int_V \left|\vec{H}\right|^2 dV}$$

7.2. 汚染部での超伝導破壊

$$2Q = -4\pi r^{2} \kappa \frac{dT}{dr}; \quad T(r) - T_{He} = \frac{Q}{2\pi\kappa} \left(\frac{1}{r} - \frac{1}{d}\right); (r \ge a)$$

If $Q = \frac{R_{s}}{2} H_{s}^{2} \pi a^{2}; \quad T(r) - T_{He} = \frac{R_{s} H_{s}^{2} a^{2}}{4\kappa} \left(\frac{1}{r} - \frac{1}{d}\right)$
 $H_{s,Max} \cong \sqrt{\frac{4\kappa(T_{c} - T_{He})}{R_{s} a(1 - a/d)}}; \quad T_{c}(H) = T_{c}(0) \sqrt{1 - \frac{H}{H_{0}}}$