

アンジュレータ

田中隆次
理研放射光センター

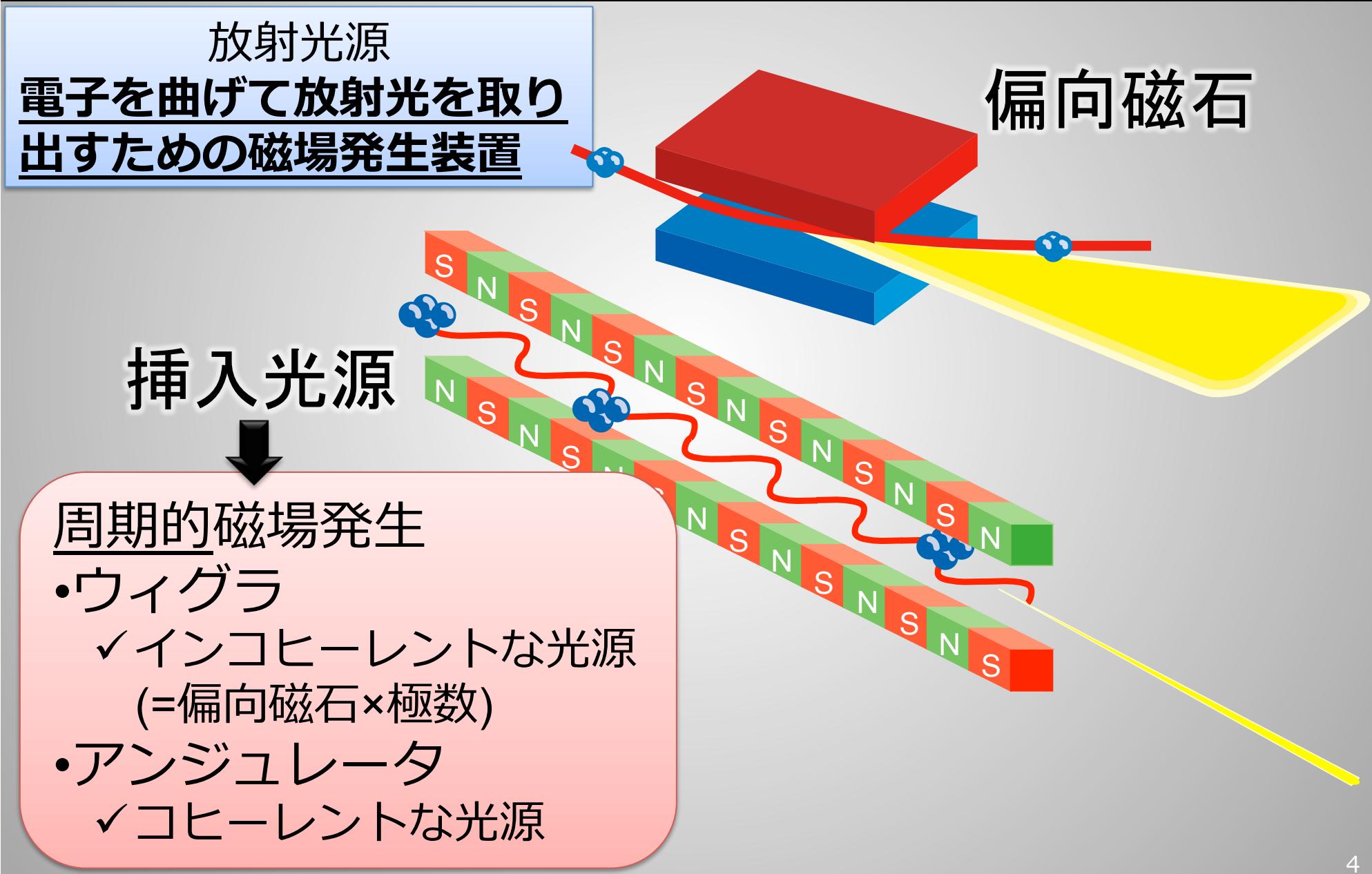
Outline

- ・アンジュレータ工学一般論(2節)
- ・真空封止型アンジュレータ(3節)
- ・アンジュレータコミッショニング(4節)

Outline

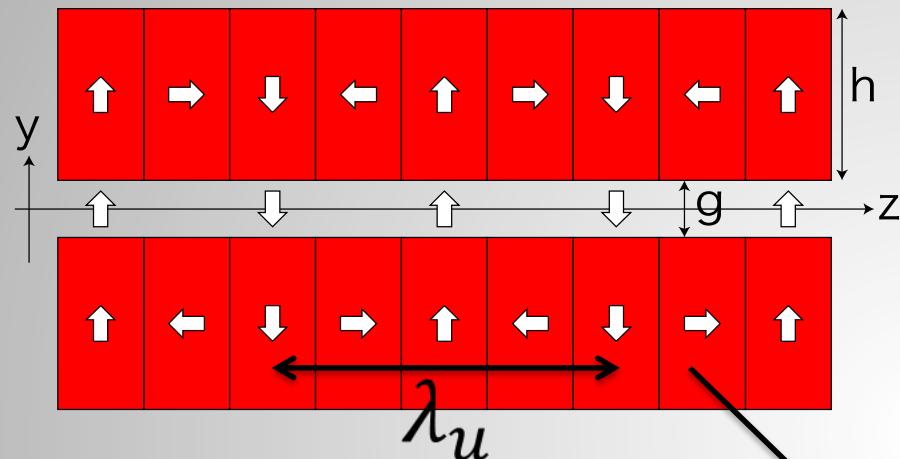
- アンジュレータ工学一般論
- 真空封止型アンジュレータ
- アンジュレータコミッショニング

アンジュレータとは？

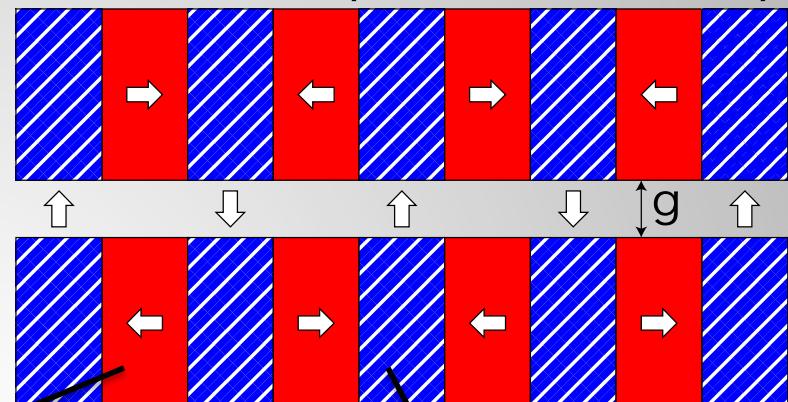


周期的磁場の発生(磁気回路)

永久磁石型(ハリレバック)



永久磁石型(ハイブリッド)



永久磁石

コイル

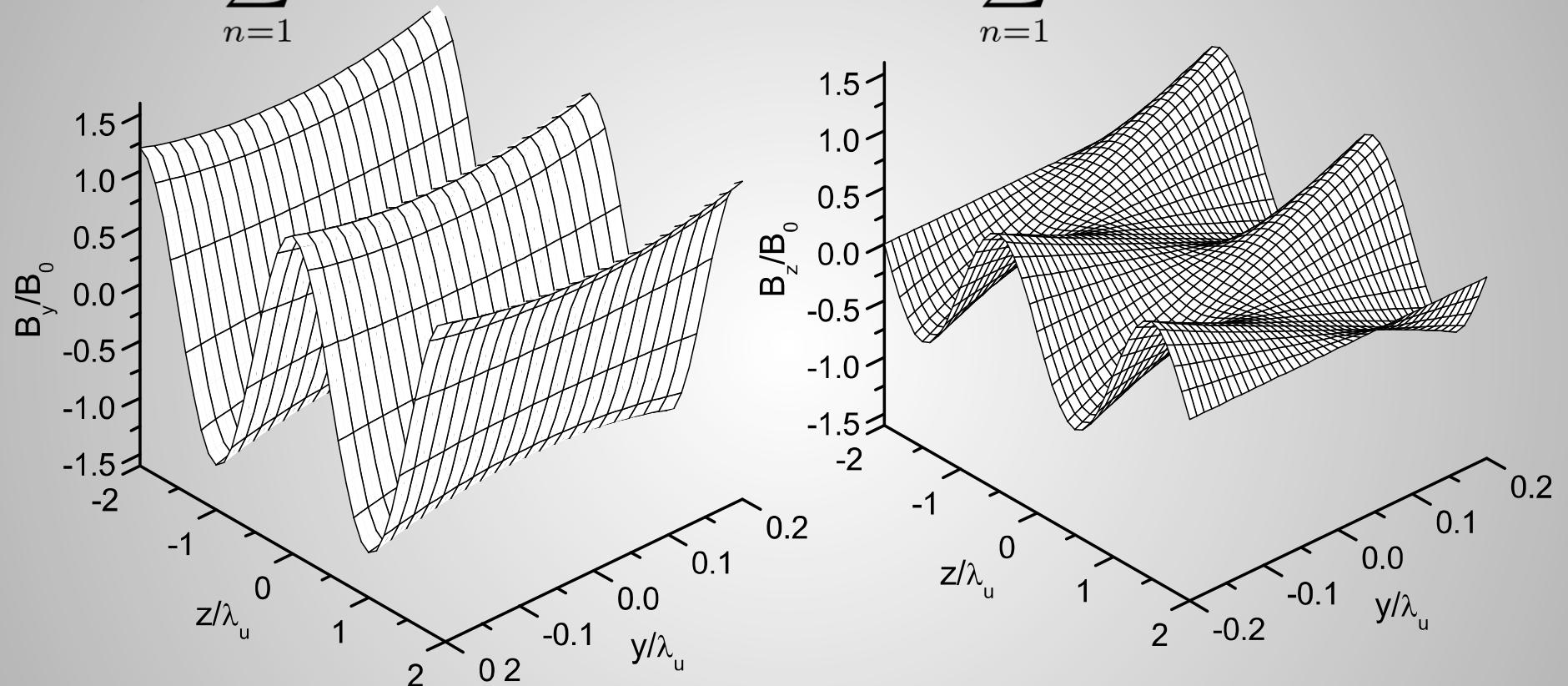
磁極材

電磁石型

ハリレバック型磁気回路の磁場分布

$$B_y = \sum_{n=1} B_{n,0} \cos nk_u z \cosh nk_u$$

$$B_z = \sum_{n=1} B_{n,0} \sin nk_u z \sinh nk_u y$$



垂直方向へオフセットがあるとき($|y| > 0$)

- ✓ 垂直磁場振幅大→K値工ラー
- ✓ Z方向への周期的磁場→収束作用

磁場振幅を決める要因

$$B_{n,0} = 2B_r F_n(4) G_n H_n$$

永久磁石の
残留磁束密度

3つの因子の積

$$F_n(M) = \frac{\sin n\pi/M}{n\pi/M}$$

$$G_n = e^{-\pi n g / \lambda_u}$$

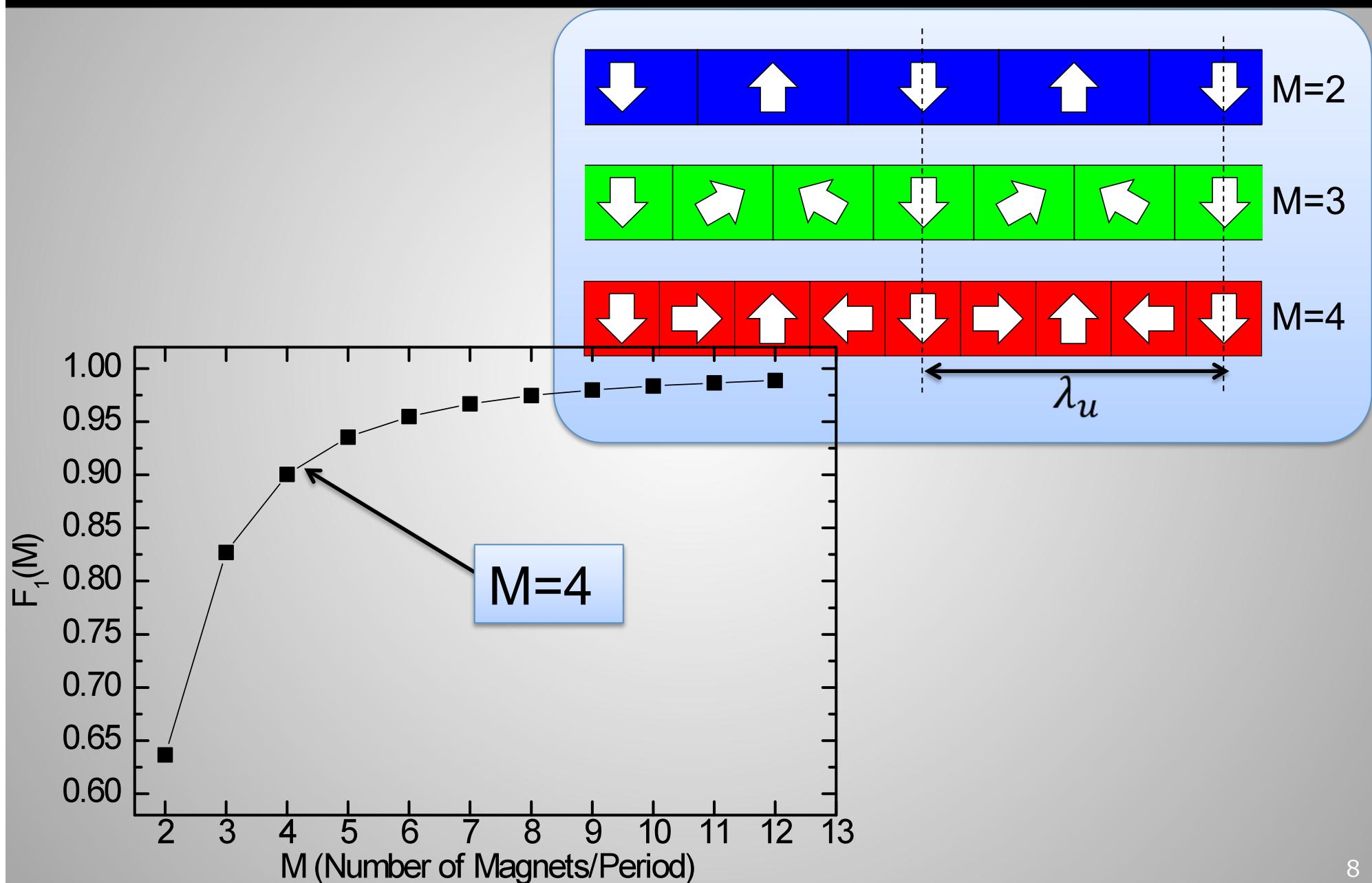
$$H_n = 1 - e^{-2\pi n h / \lambda_u}$$

周期あたりの磁石個数

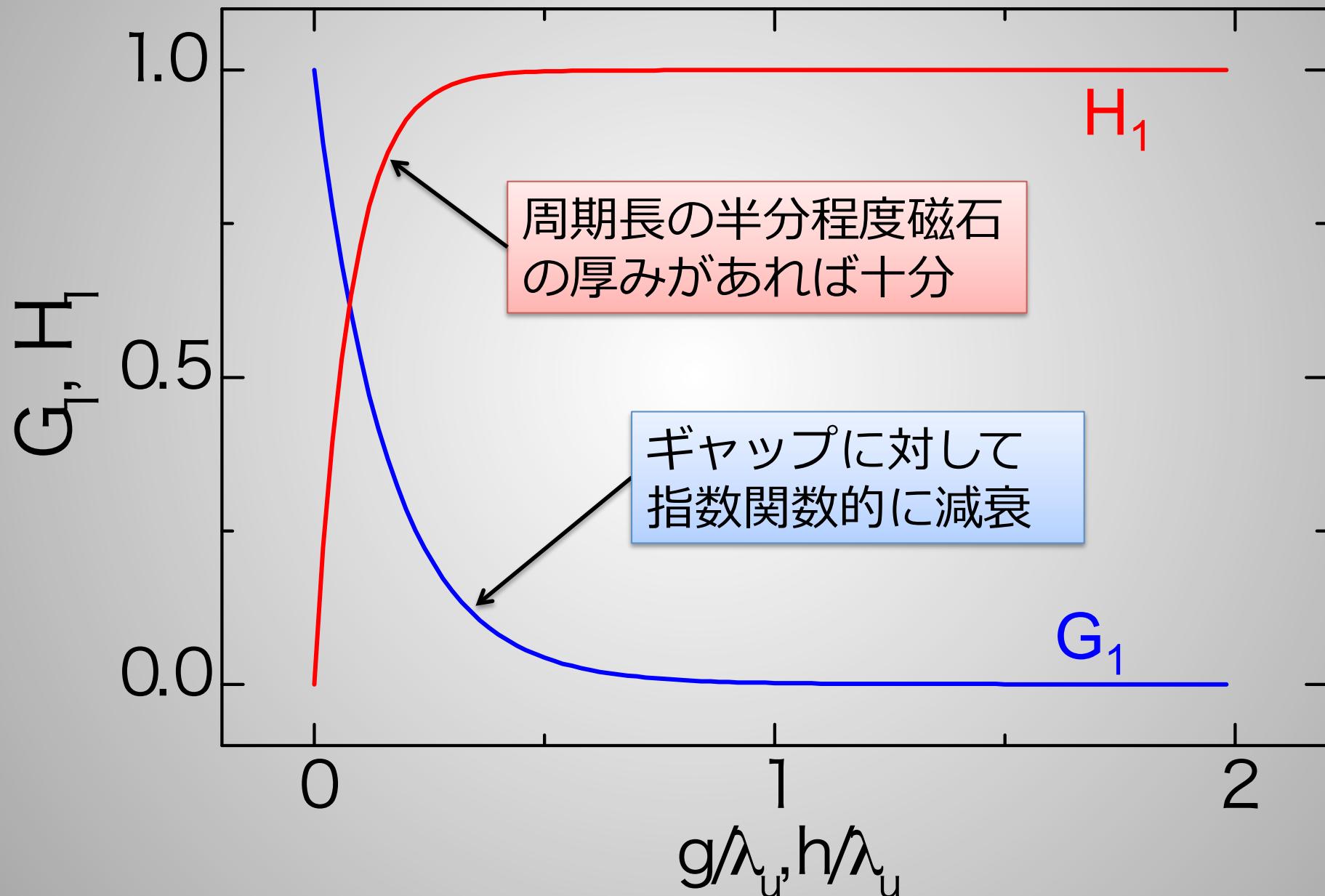
ギャップ開による減衰

磁石高さの影響

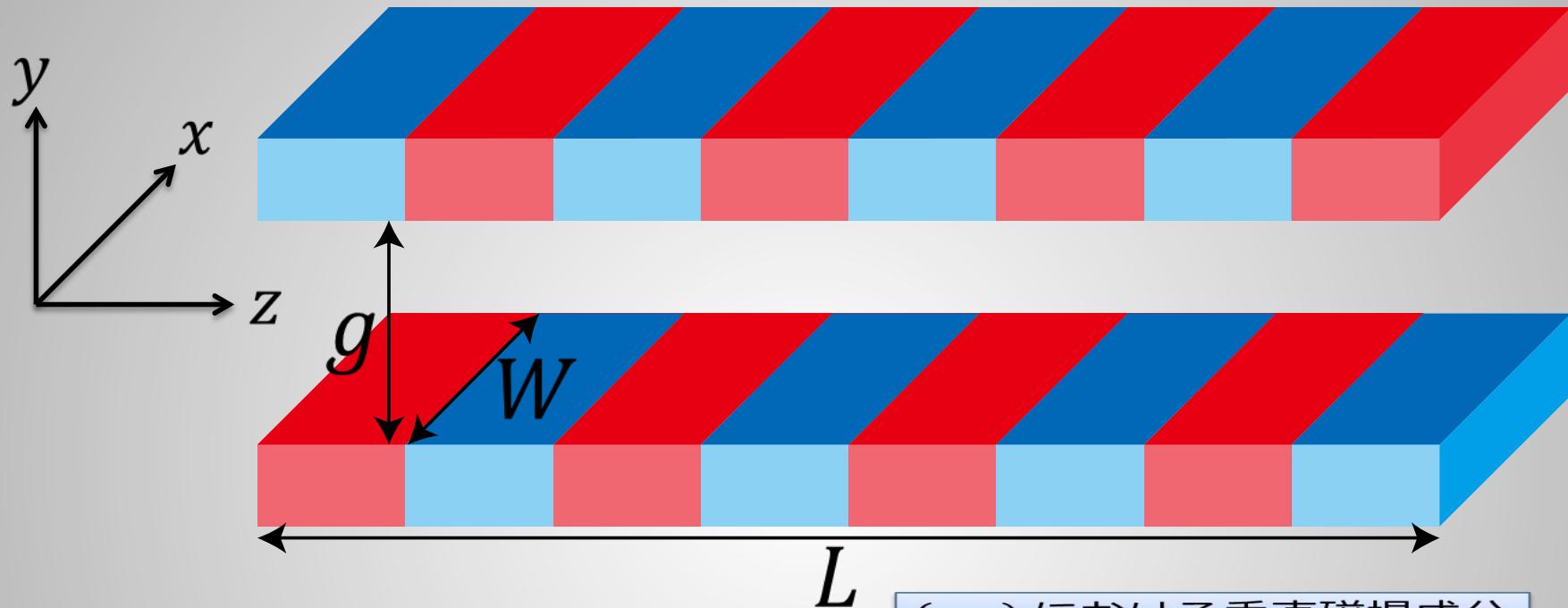
$F_n(M)$: 周期あたりの磁石個数



G_n & H_n : ギヤップ及び磁石高さの影響



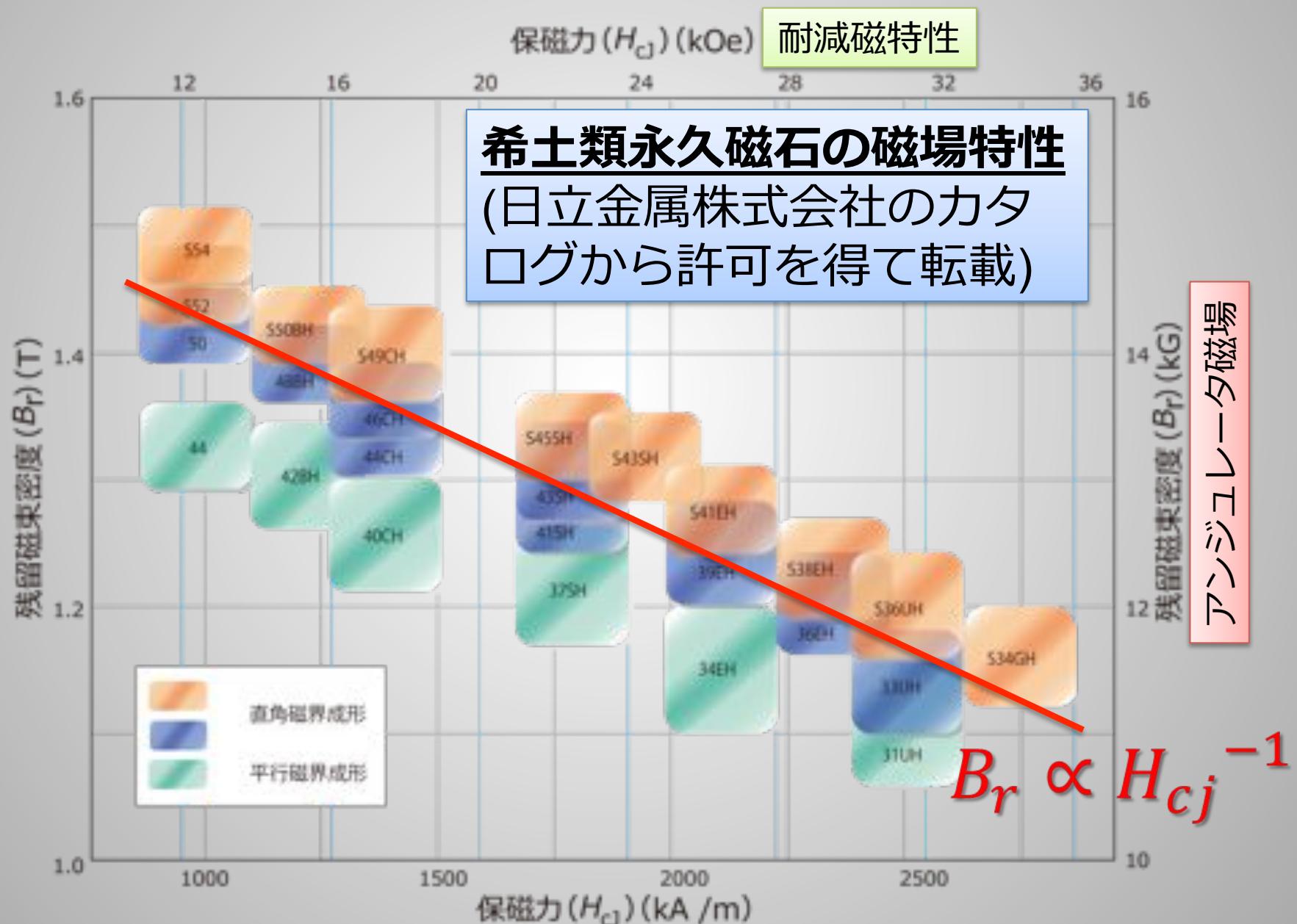
吸引力の評価



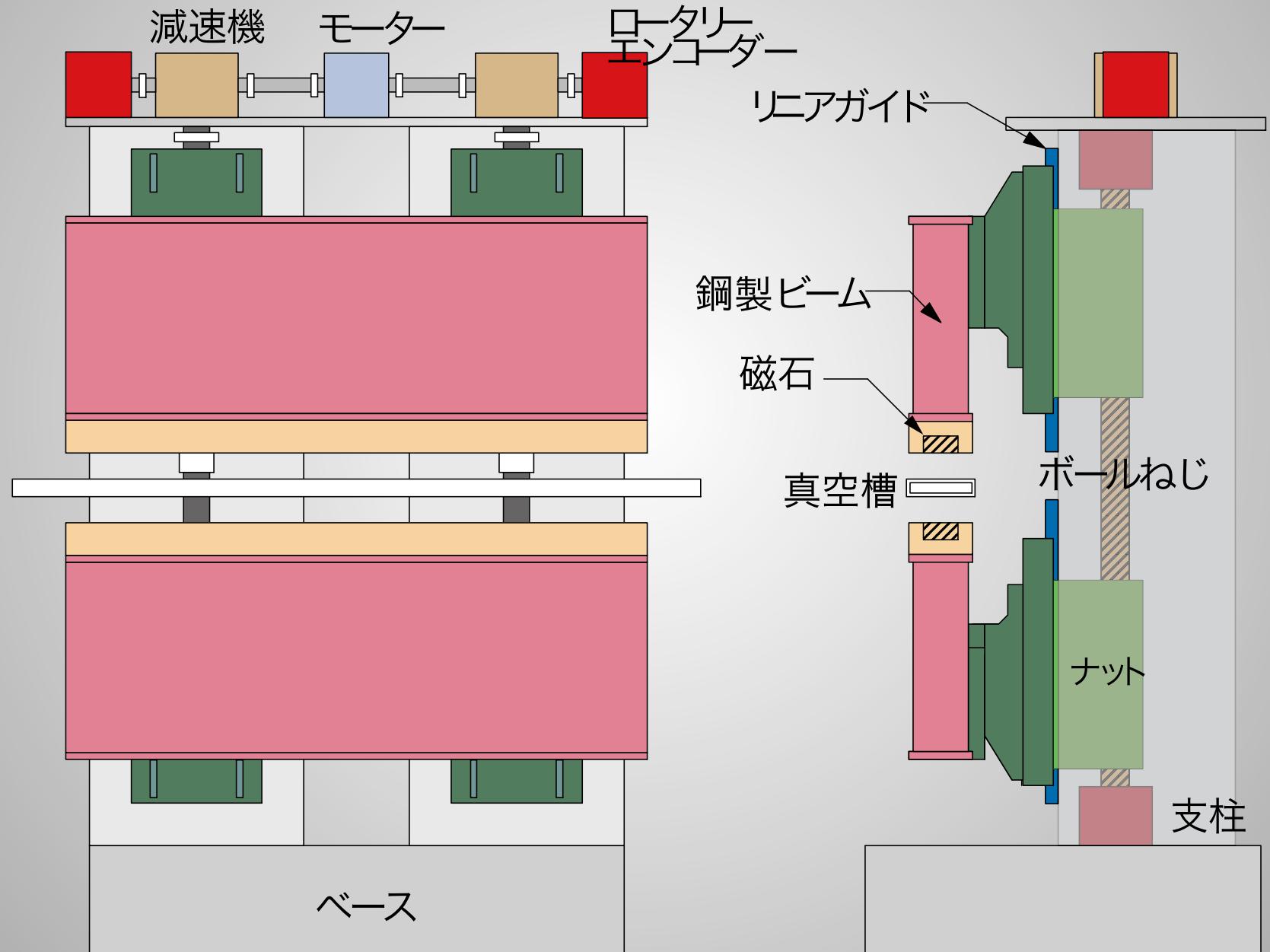
$$E = \int_V \frac{(B_{1,0} \cos k_u z \cosh k_u y)^2}{2\mu_0} dV \sim \frac{LW}{4\mu_0} g B_{1,0}^2$$

$$f(g) = \frac{dE}{dg} \sim \frac{LW}{4\mu_0} B_{1,0}^2$$

永久磁石の選定



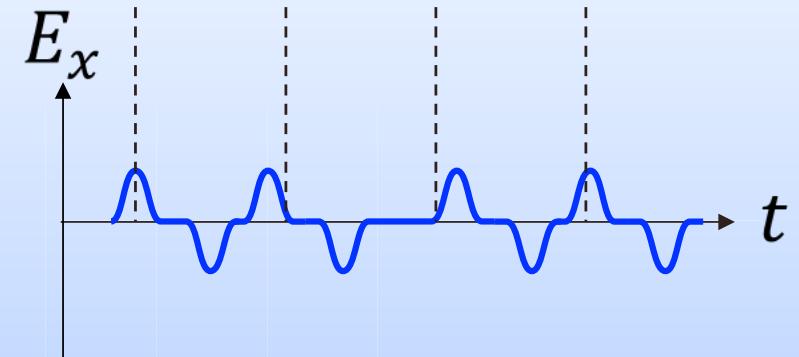
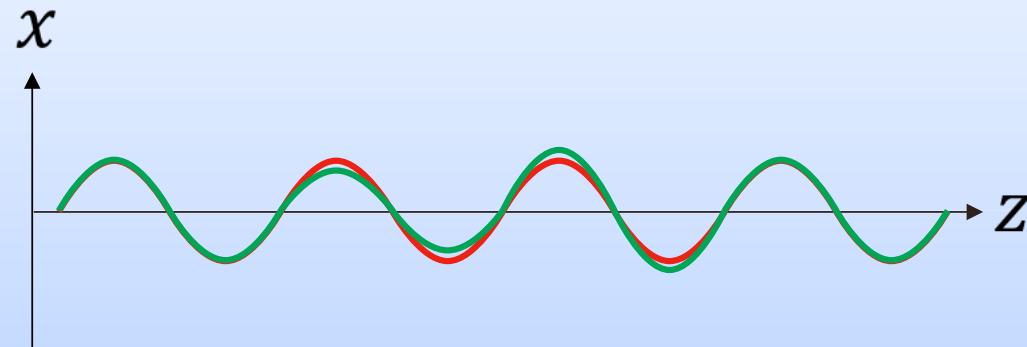
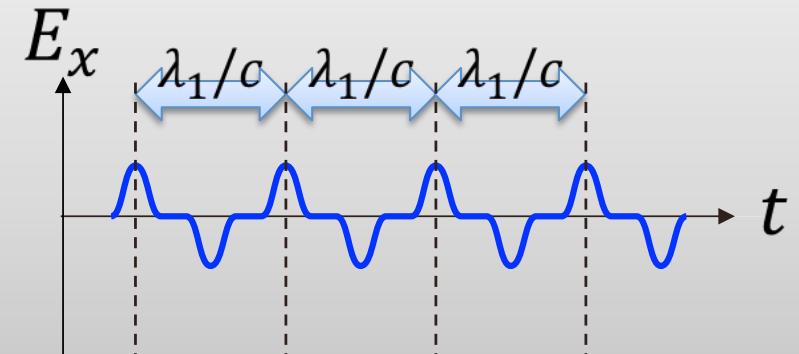
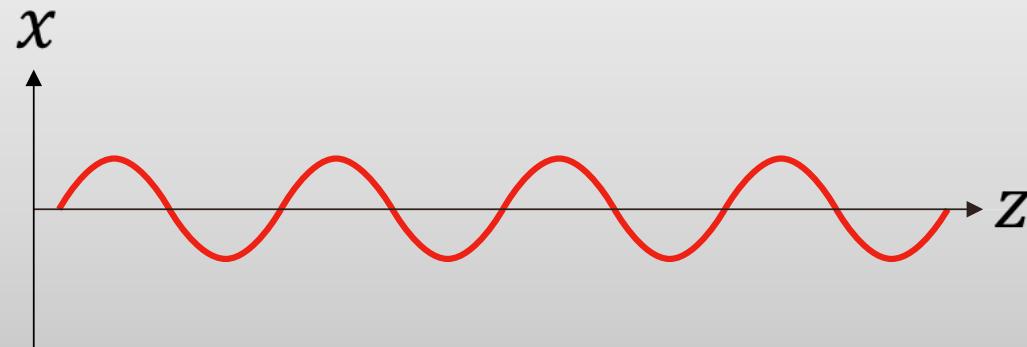
駆動架台の概要



誤差磁場の影響：位相誤差

アンジュレータ電子軌道と光電場の関係

理想的軌道の場合

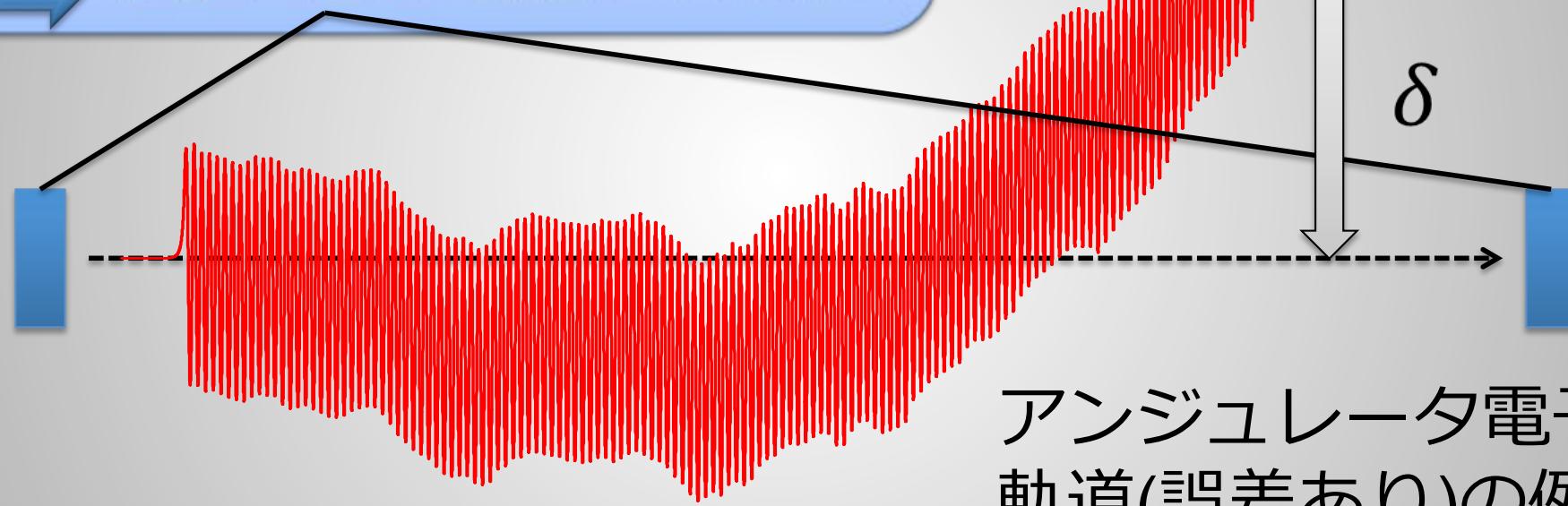


誤差を含む場合

誤差磁場の影響 : 磁場積分

偏向角 θ ・変位 δ の影響

- ✓ 閉軌道変動(蓄積リング)や
- ✓ レーザーゲインの劣化(XFEL)
- ステアリング磁石による補正



アンジュレータ電子
軌道(誤差あり)の例

$$\theta_{x,y} = \frac{e}{\gamma mc} I_{1y,1x} \quad : \text{一次積分}$$

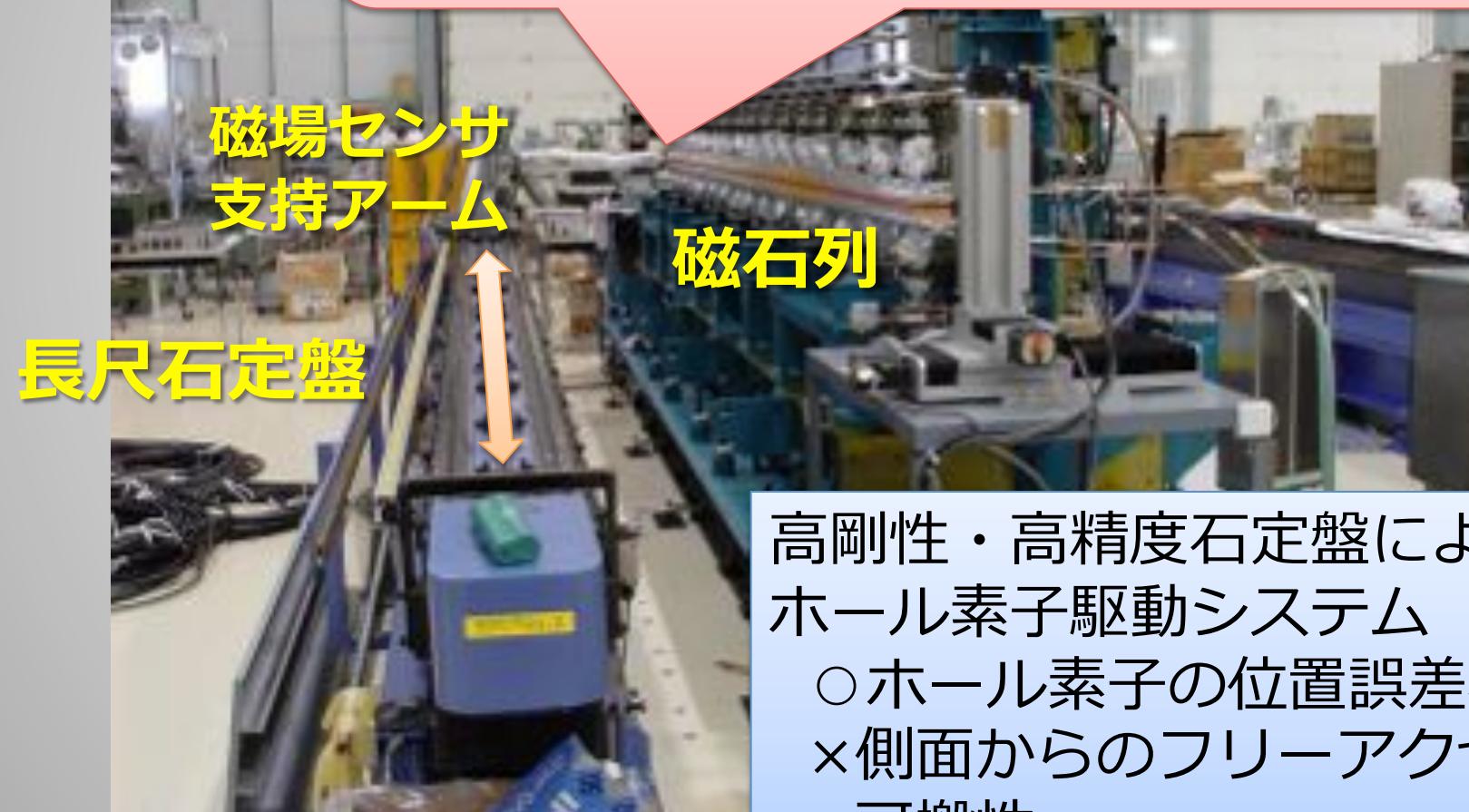
$$\delta_{x,y} = \frac{e}{\gamma mc} I_{2y,2x} \quad : \text{二次積分}$$

アンジュレータ磁場測定：磁場分布

磁場センサに要求される仕様

- ✓ 狹い感応部（大きな磁場勾配）
- ✓ 測定速度（多点数の測定）

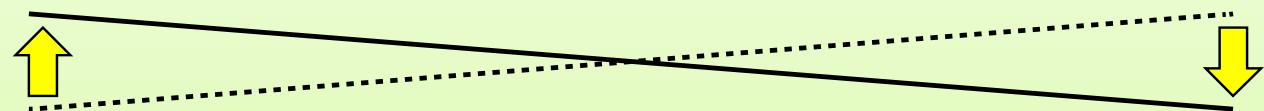
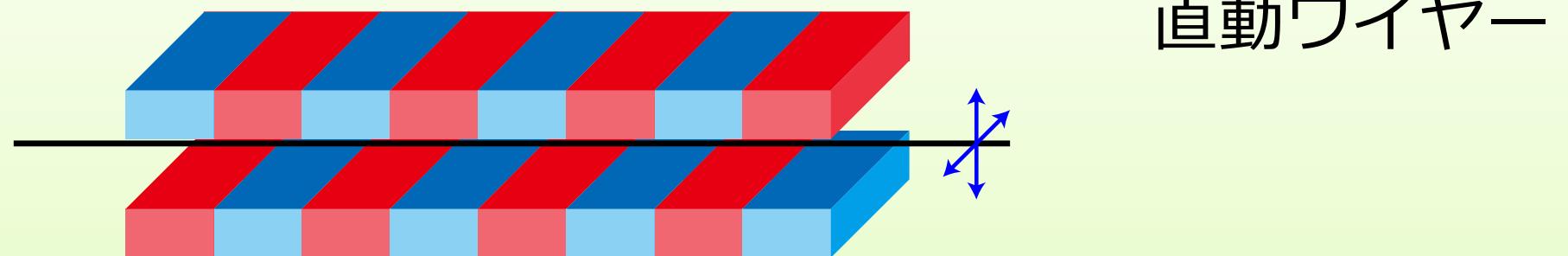
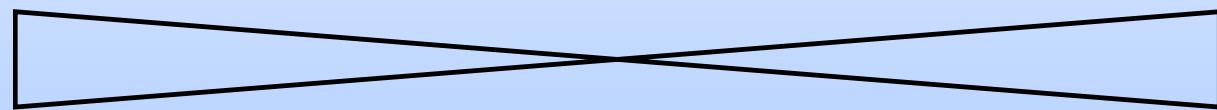
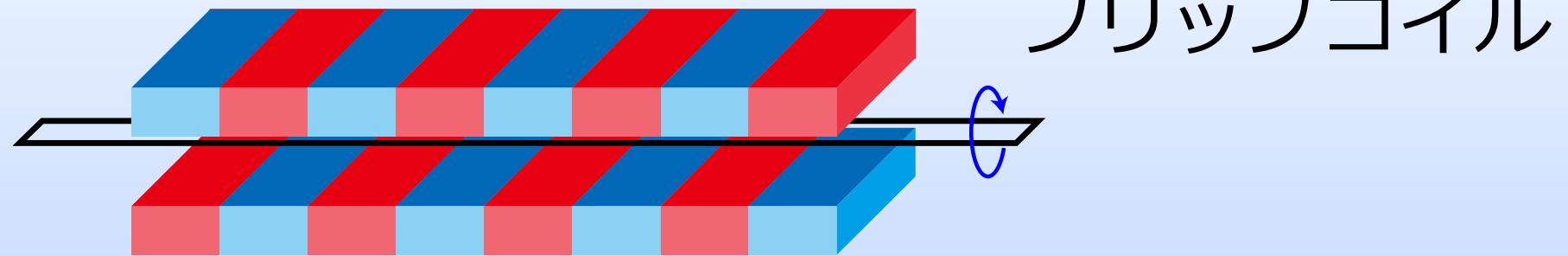
ホール素子



高剛性・高精度石定盤による
ホール素子駆動システム

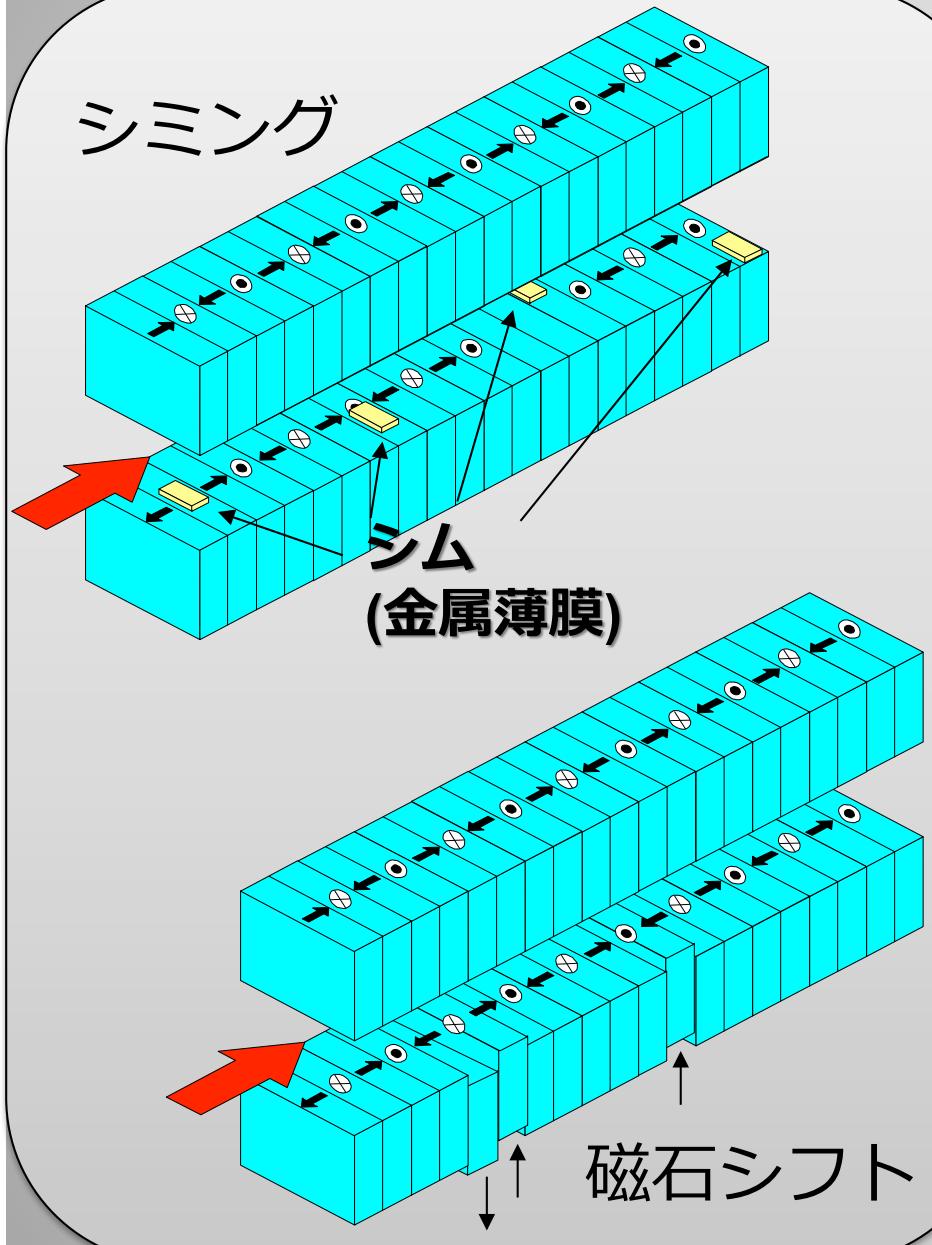
- ホール素子の位置誤差小
- ×側面からのフリーアクセス要
- ×可搬性

アンジュレータ磁場測定：磁場積分

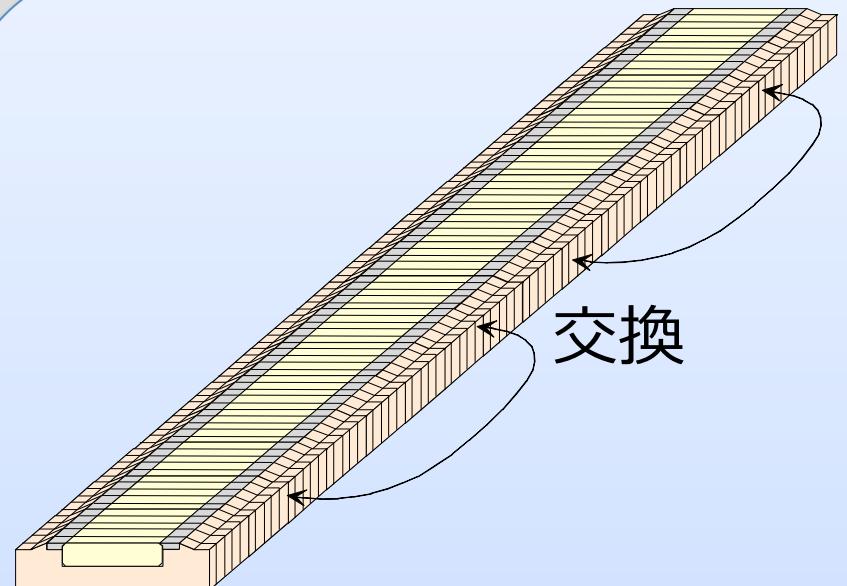


磁場調整：その場ソーティング

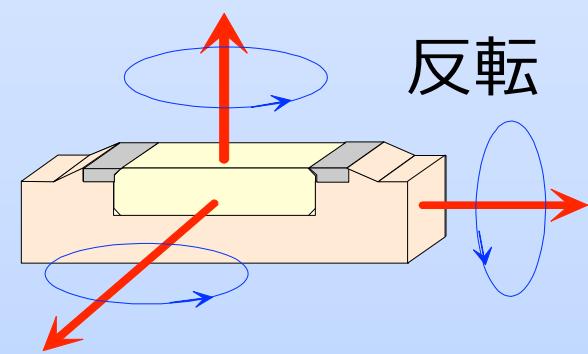
シミング



交換

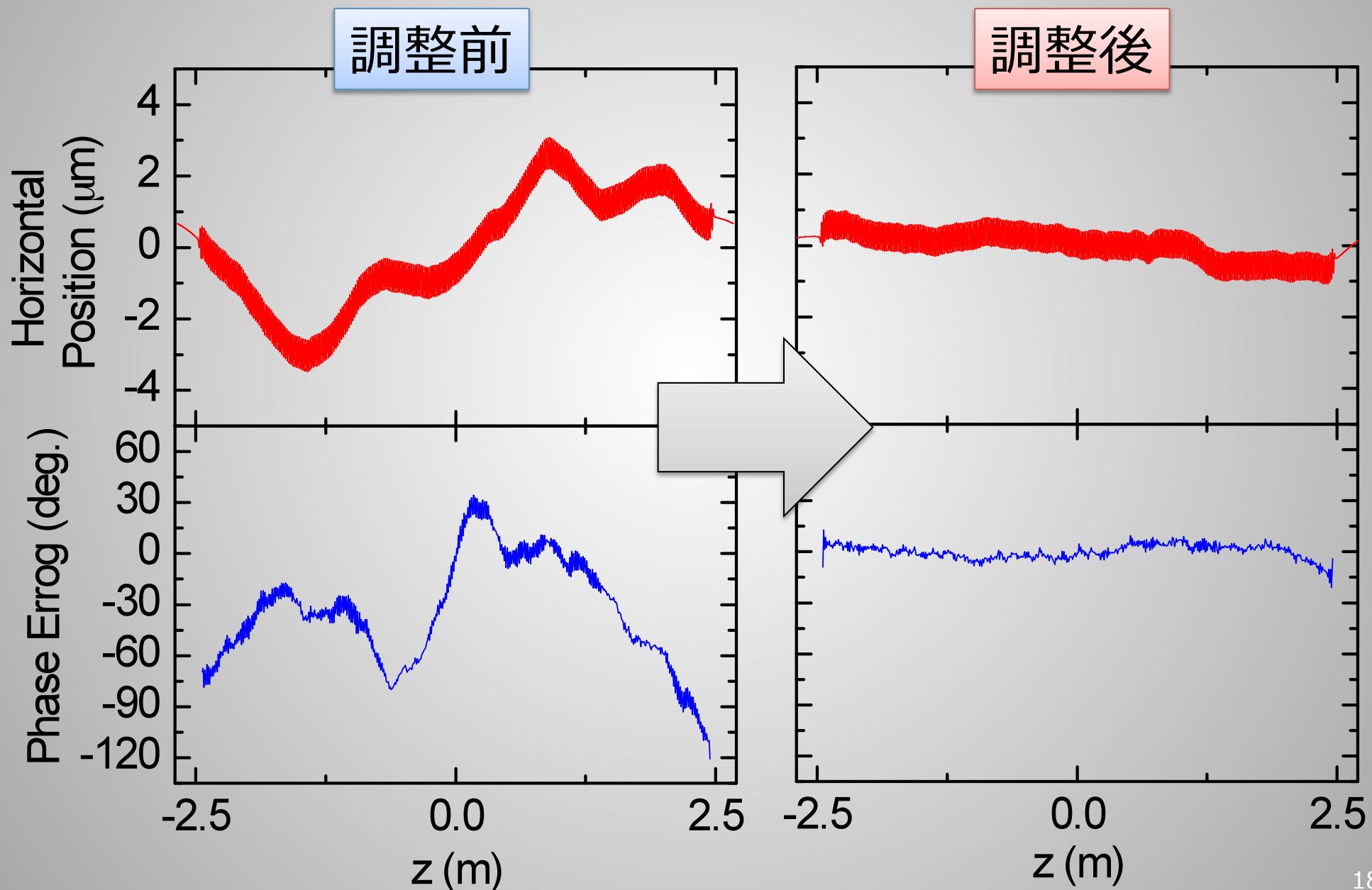


反転



“その場”ソート：
磁石ユニットの再配置

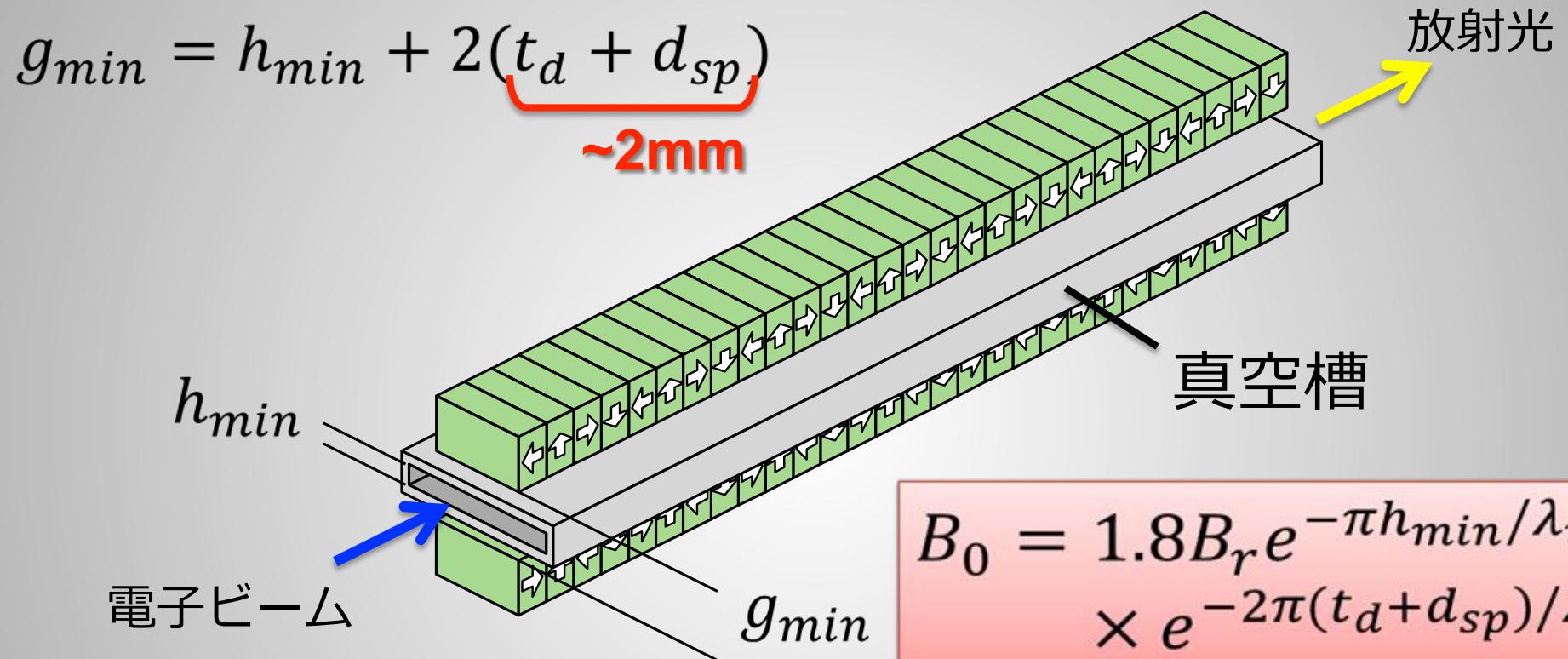
その場ソーティングの例



Outline

- ・アンジュレータ工学一般論
- ・**真空封止型アンジュレータ**
- ・アンジュレータコミッショニング

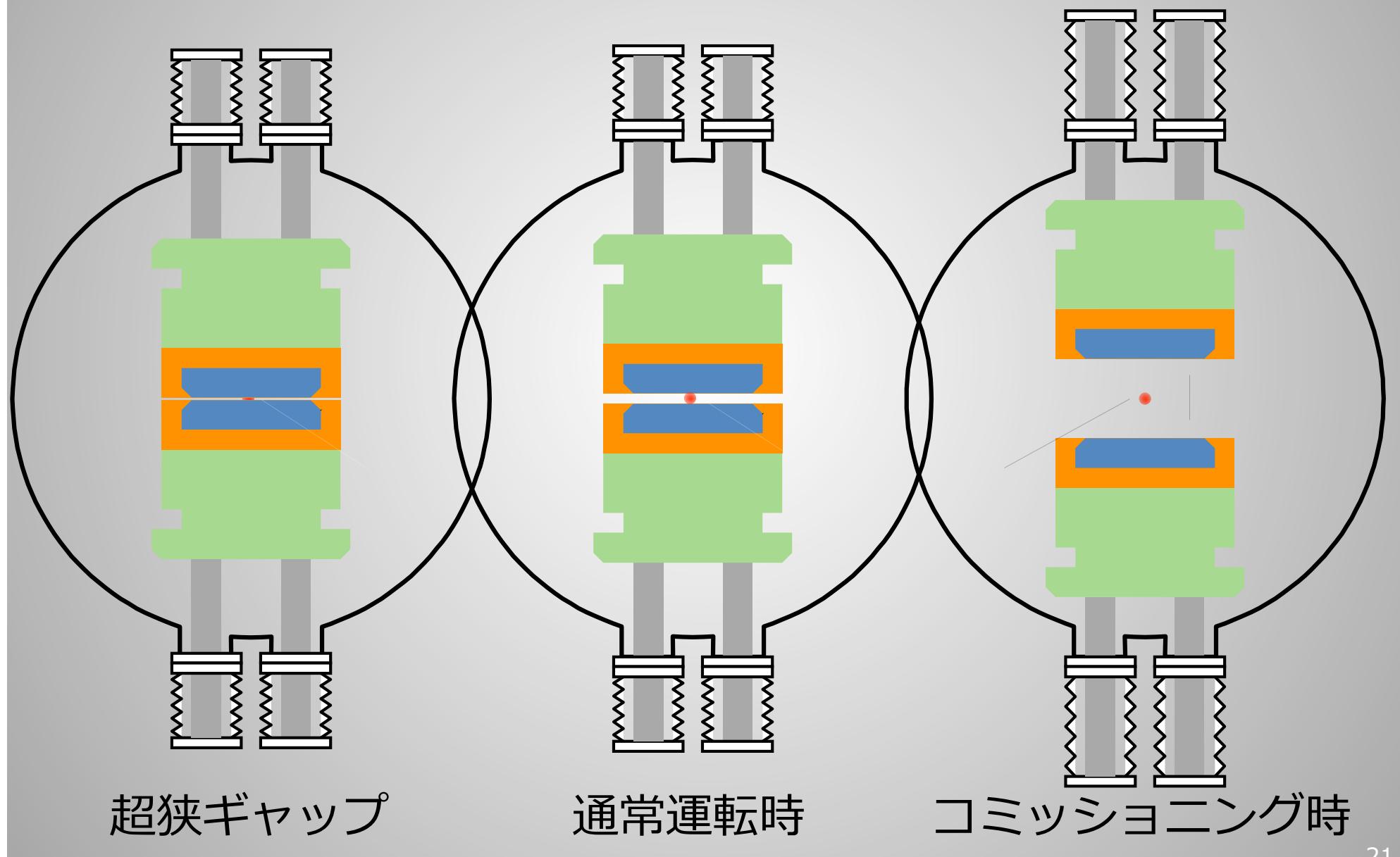
真空封止型アンジュレータとは？



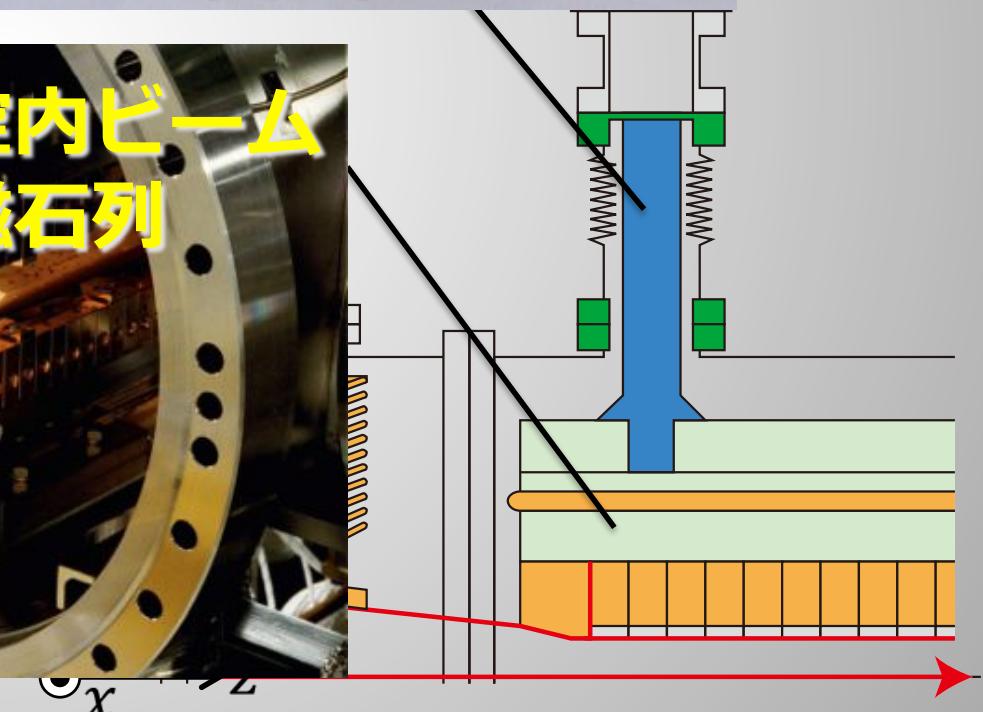
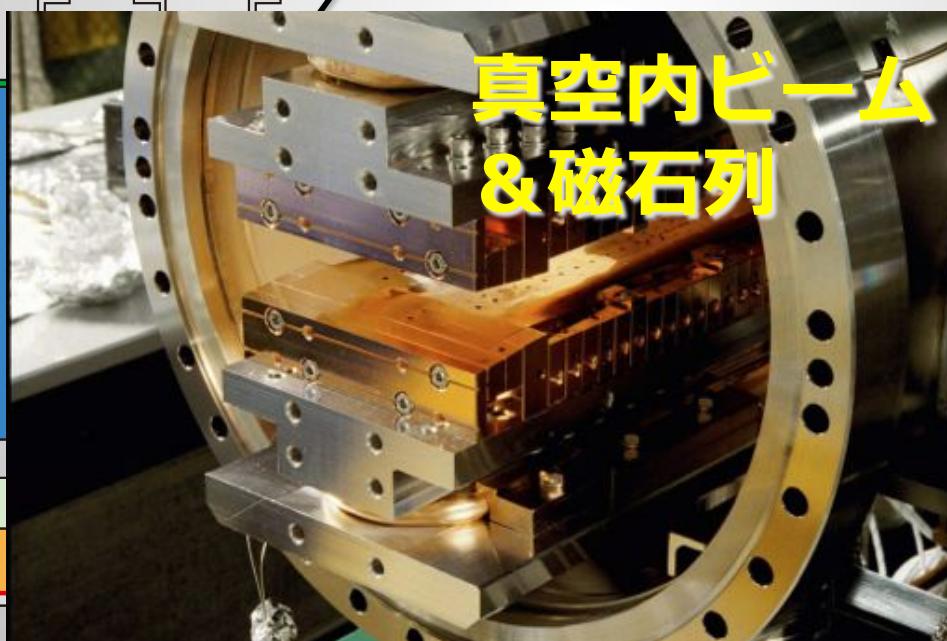
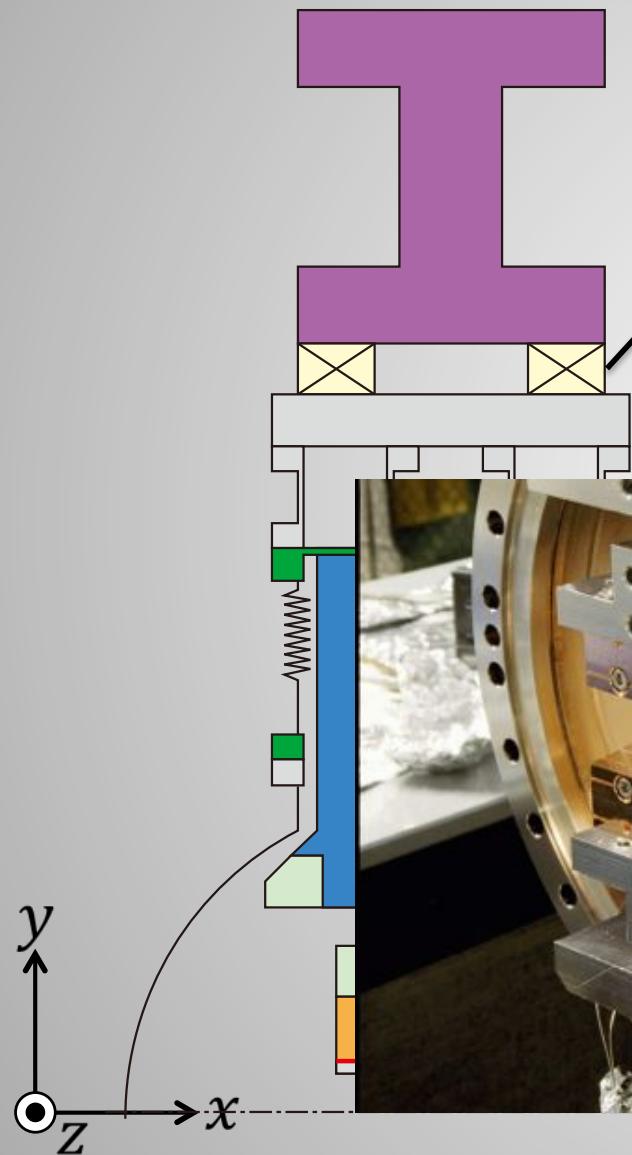
磁石列を真空槽内部へ！
→ 真空封止型アンジュレータ
(In-Vacuum Undulator: IVU)

~0.5
($\lambda_u = 18$ mmのとき)

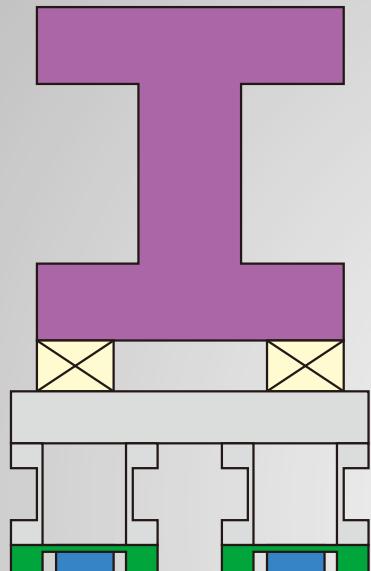
重要な利点：ギャップの物理的制約



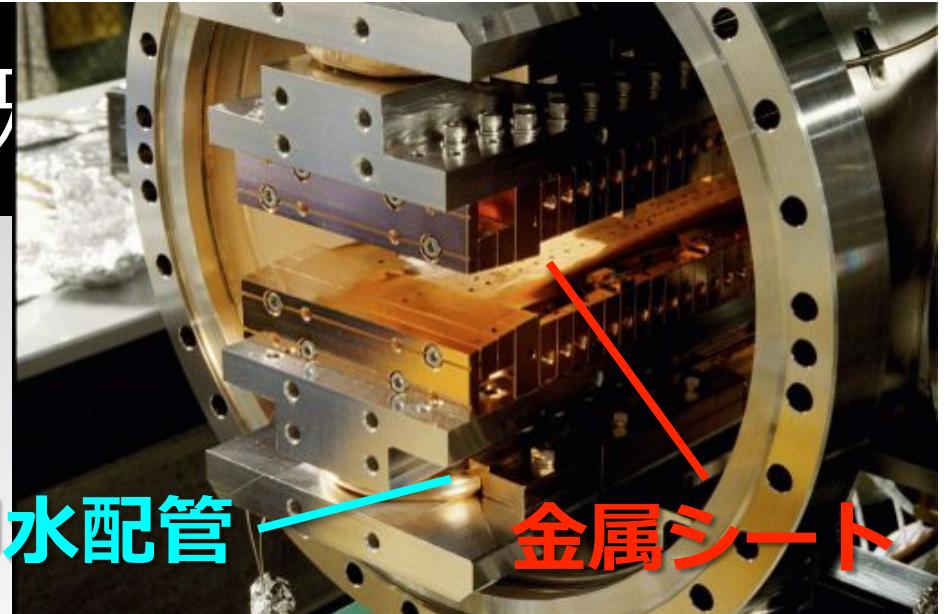
構



構造の概要

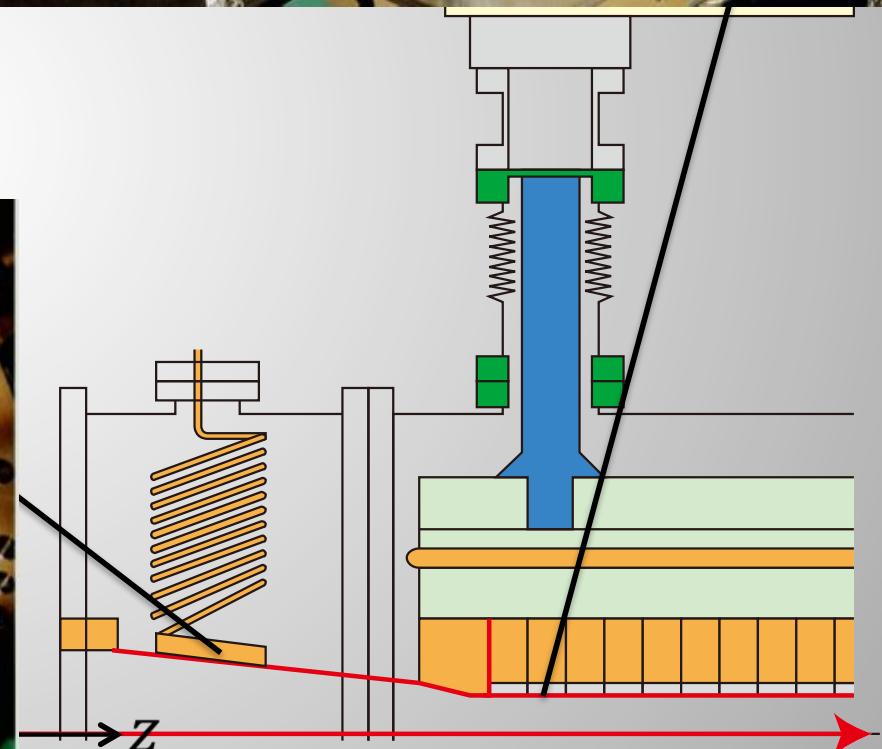


冷却水配管
金属シート



形状変換部

y
z

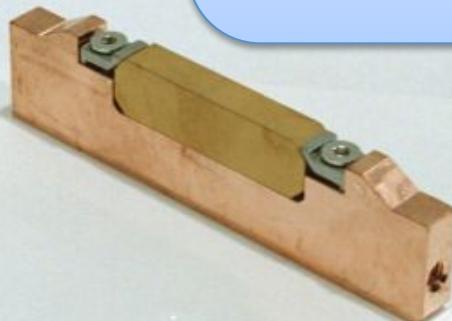


超高真空を可能にする技術

加速器に適合する超高真空に向けた
永久磁石の2つの課題

焼結ナノニフ

SPring-8用IVUでは、標準的に
 $<10^{-8}\text{Pa}(10^{-10}\text{Torr})$ に到達

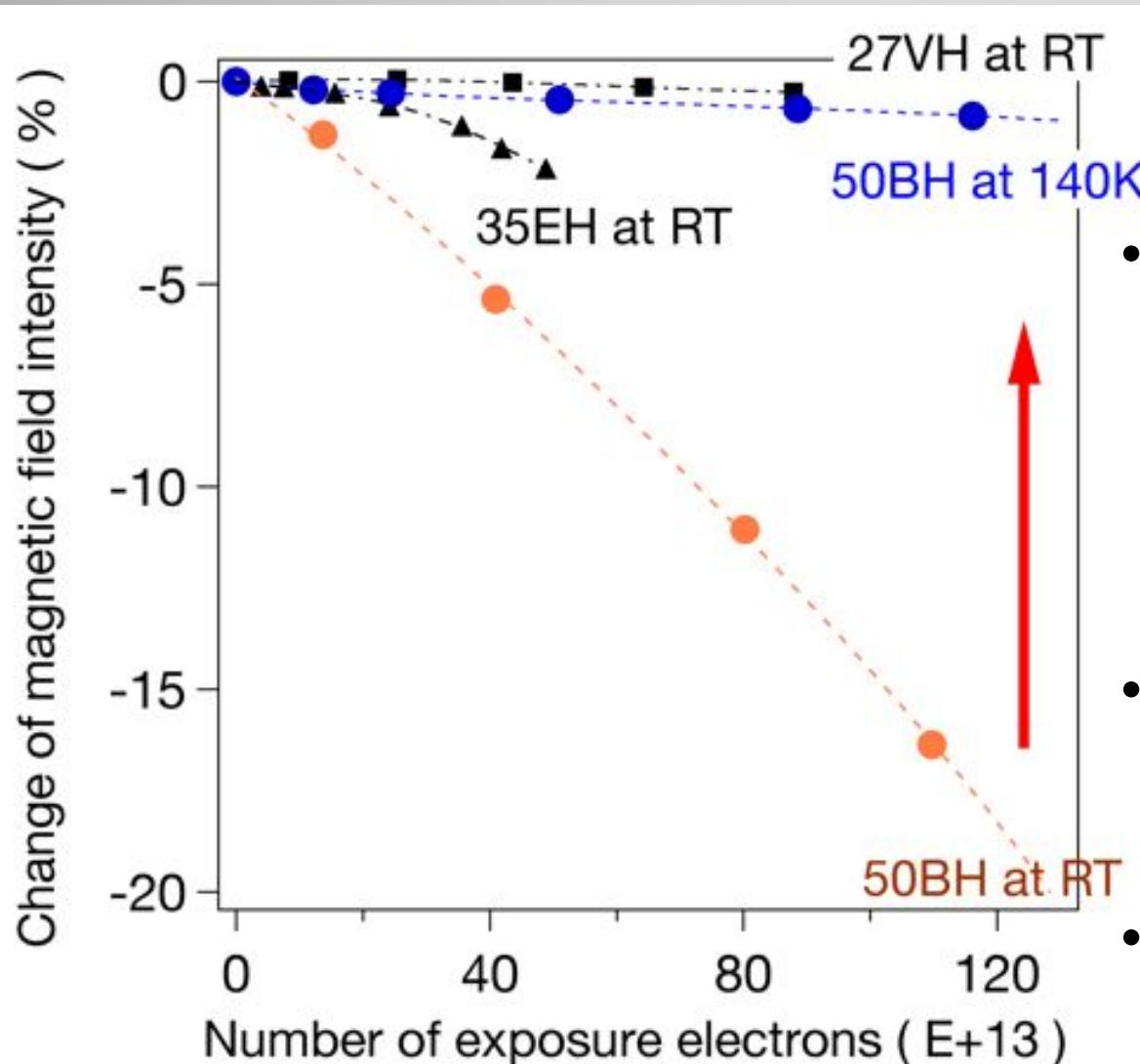


TiNコーティング(5μm)

の選定
による精密温調

- ✓ 热的前処理(磁場調整前)
 - 140°C/48時間
 - 本ベーク時の热減磁対策
 - 耐放射線特性向上

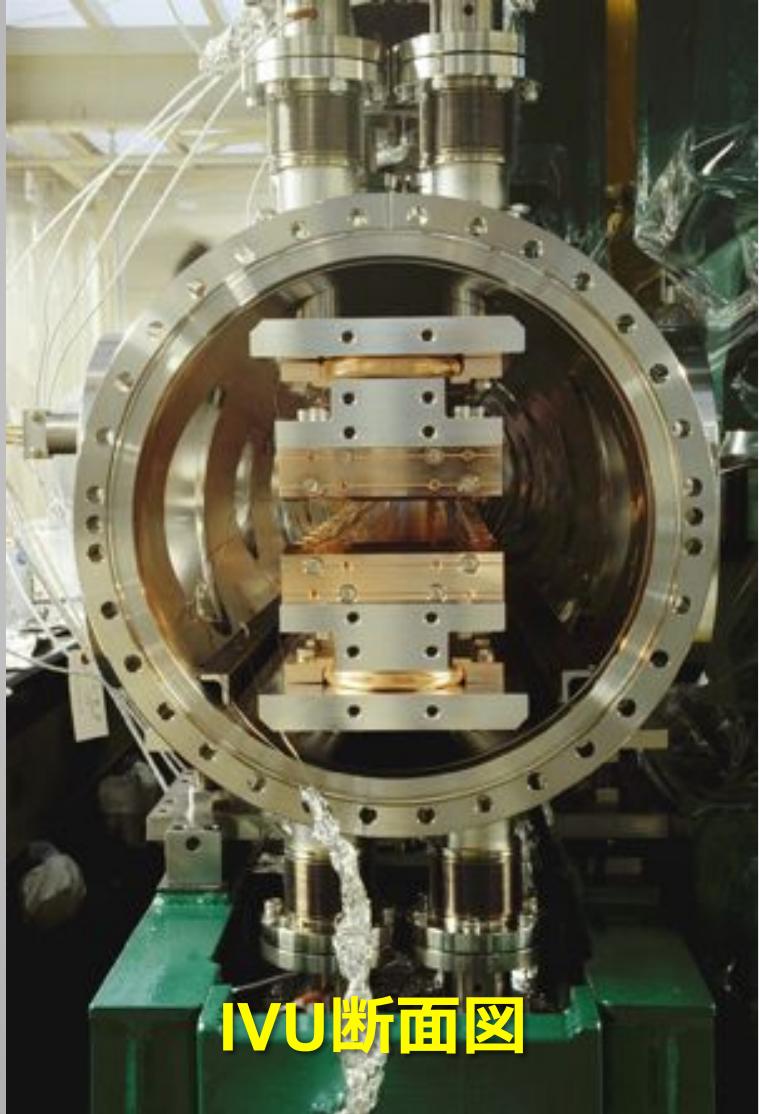
放射線減磁とその対策



各種条件及び磁石材質における放射線減磁
測定結果(提供 : JASRI 備前輝彦氏)

- SPring-8で取られている対策
 - 高保磁力(>2000kA/m)磁石を採用
 - 熱的前処理
- これまでに、減磁によるスペクトル変化などの例なし
- 10年経過後のIVUでも磁場変化は観測されず

その場磁場測定(1)



- 真空封止アンジュレータ
 - 従来手法の適用不可
 - 磁石列単体での測定
 - › 真空槽設置のため測定後の脱着が必要
- “その場”磁場測定
 - 真空槽設置下での磁場測定
 - › 真空槽設置後の磁場性能
 - › 長期運転後の磁場性能
 - クライオアンジュレータ
 - 新しい概念による
磁場測定法の必要性

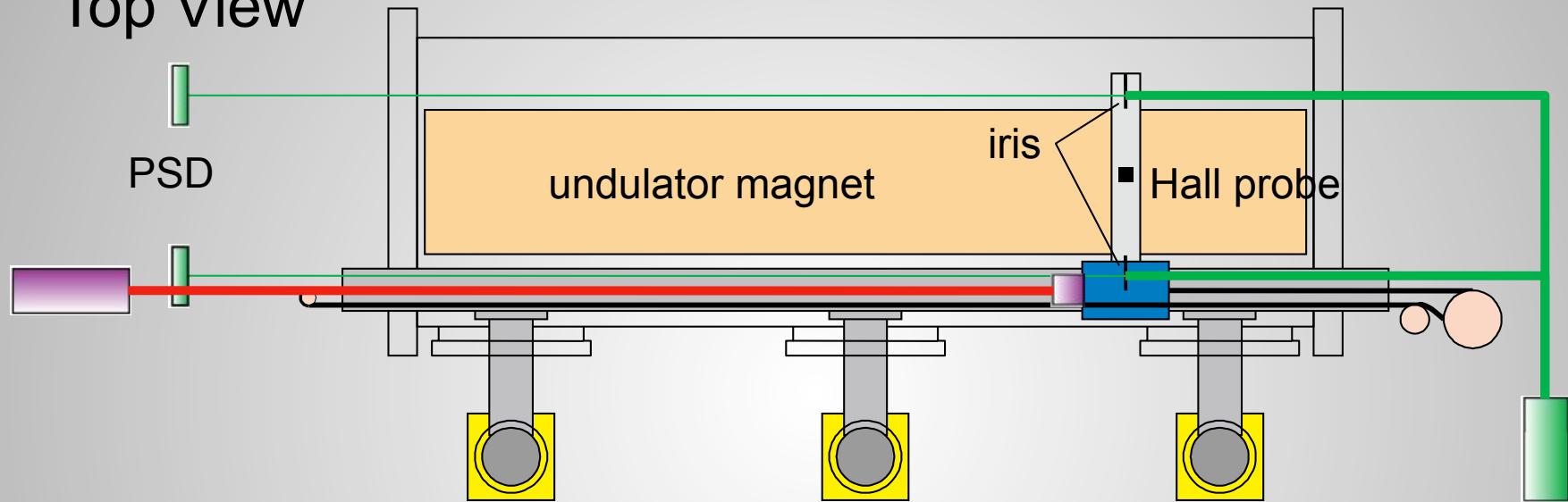
その場磁場測定(2)

- “その場”磁場測定を可能にするSAFALI
 - 簡素なホール素子駆動システム
 - 真空槽内に設置可能
 - 可視レーザによるホール素子の横位置変動監視と動的フィードバック
 - レーザ測長計による縦位置測定

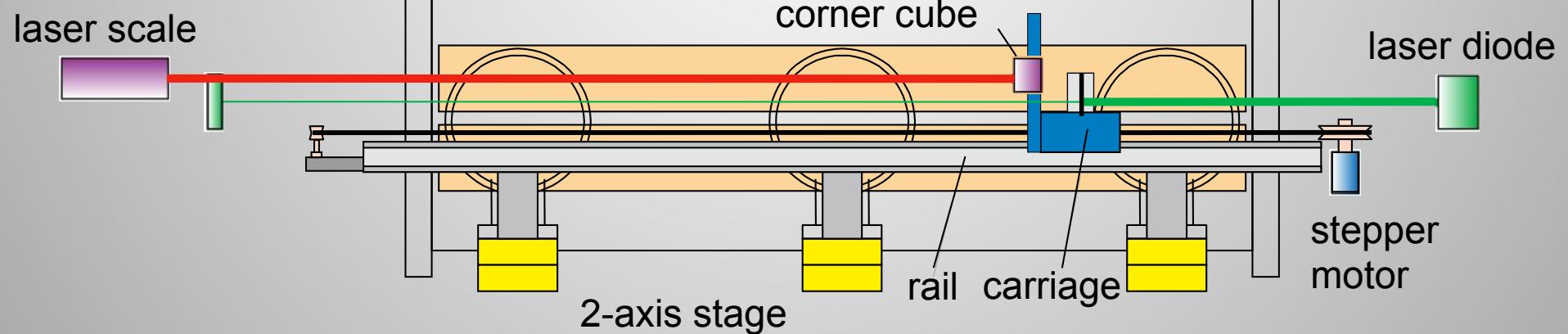
SAFALI
**Self-Aligne Field Analyzer with
Lase Instrumentaton**

その場磁場測定(3)

Top View



Side View



SAFALI適用例

- SPring-8 BL35XU
 - 10年間運転後交換し、磁場測定：減磁の兆候は確認されず
- クライオアンジュレータ
 - IVUの永久磁石を冷却し磁場特性を向上
 - SLS用(2009)、SPring-8用(2012)
- SACLA用IVU
 - 光源棟アンジュレータラインに設置後全セグメントについて測定
 - 必要に応じて磁場調整（ボールネジの微調）

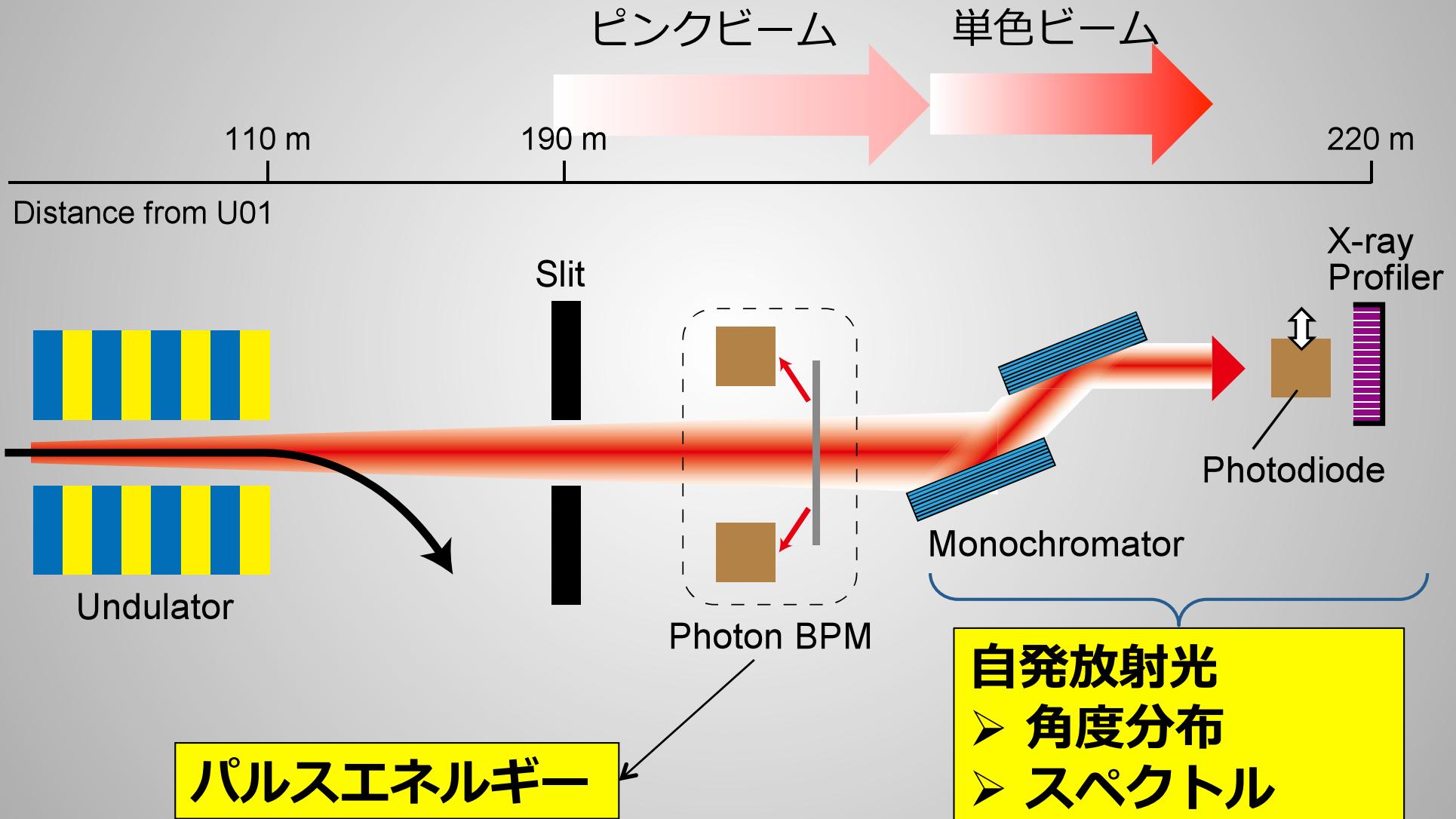
Outline

- ・アンジュレータ工学一般論
- ・真空封止型アンジュレータ
- ・アンジュレータコミッショニング

アンジュレータコミッショニング

- SACL Aでレーザー飽和を達成するには
5mx18台ものIVUセグメントが必要
- 全セグメントがコヒーレントに動作し、
単一デバイスとして機能する必要あり
 - **アンジュレータコミッショニング**
- 調整項目
 - ステアリング磁石 (軌道の直線性)
 - アンジュレータギャップと高さ (K値)
 - 位相シフタ (位相整合)
 - テーパ (ウェイク場の補正)

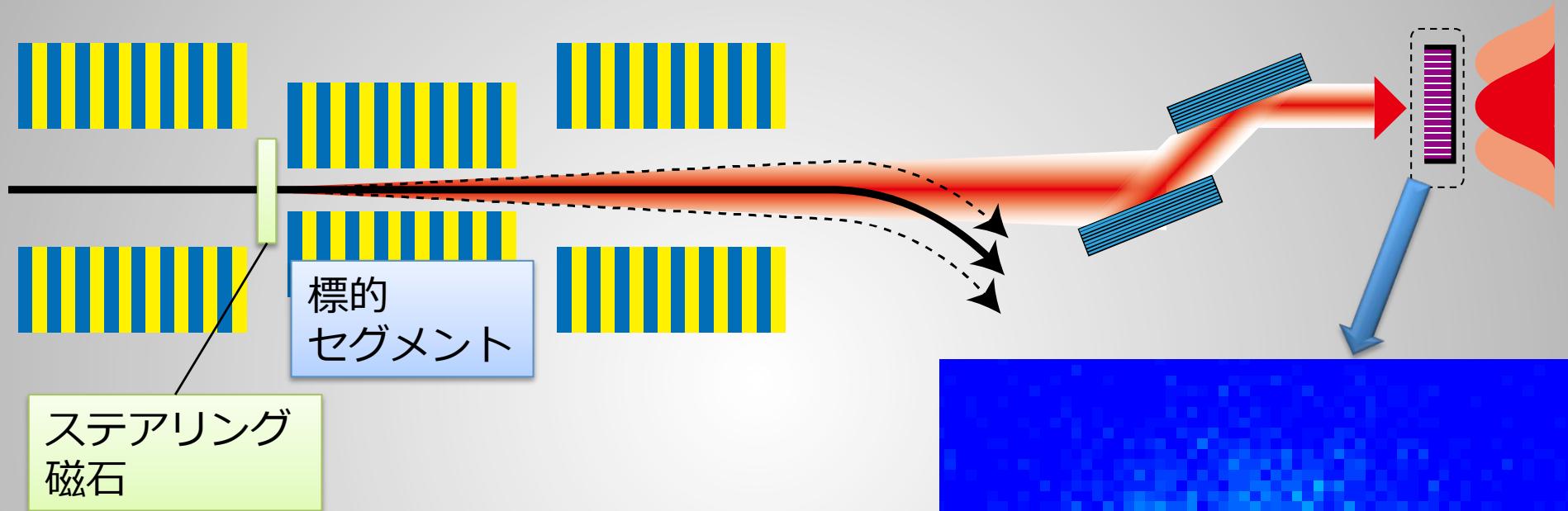
SACLA光診断系(初期コミッショニング時)



アラインメント目標値と手法

ターゲット項目	目標値	調整手法
軌道	BPM	2.2 μm
	入射角度	0.5 μrad
K値	ギャップ	1.9 μm
	高さ	60 μm
位相整合	総計	5×10^{-4}
		-
	30°	スペクトル

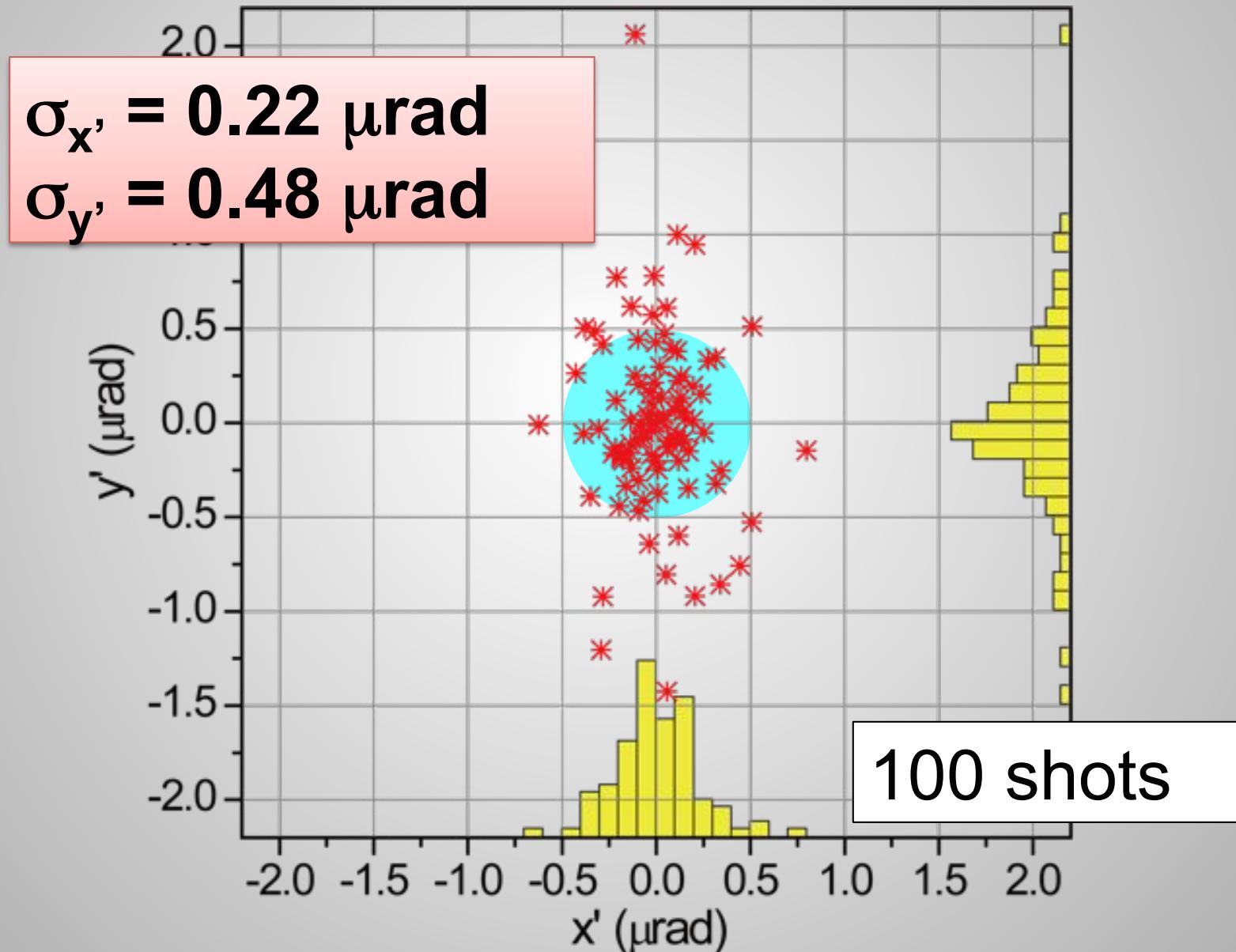
セグメント入射角の評価



単色化自発放射光の
単一ショットイメージ

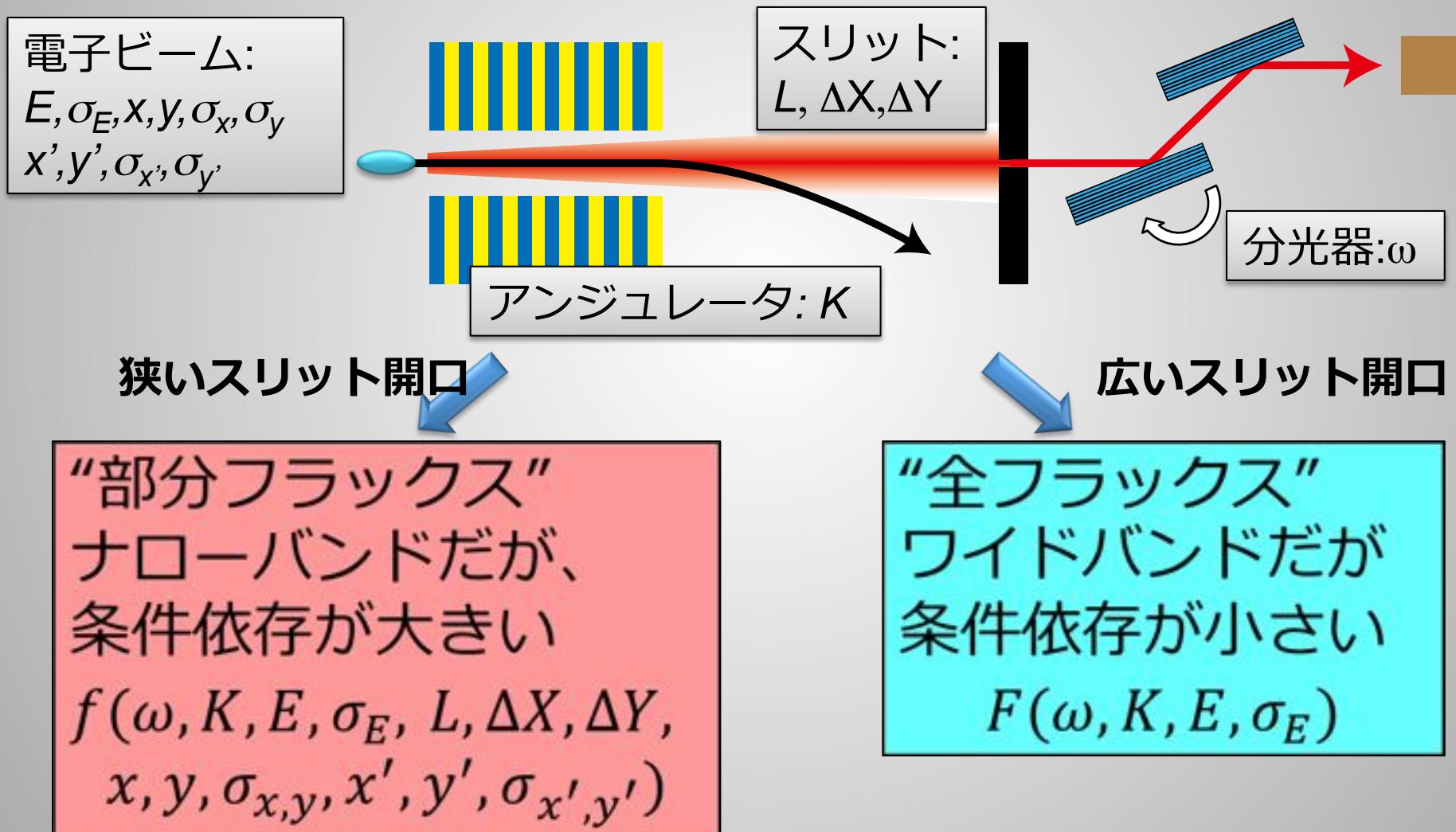
$5 \mu\text{rad}$

単色化SRビームの位置安定性

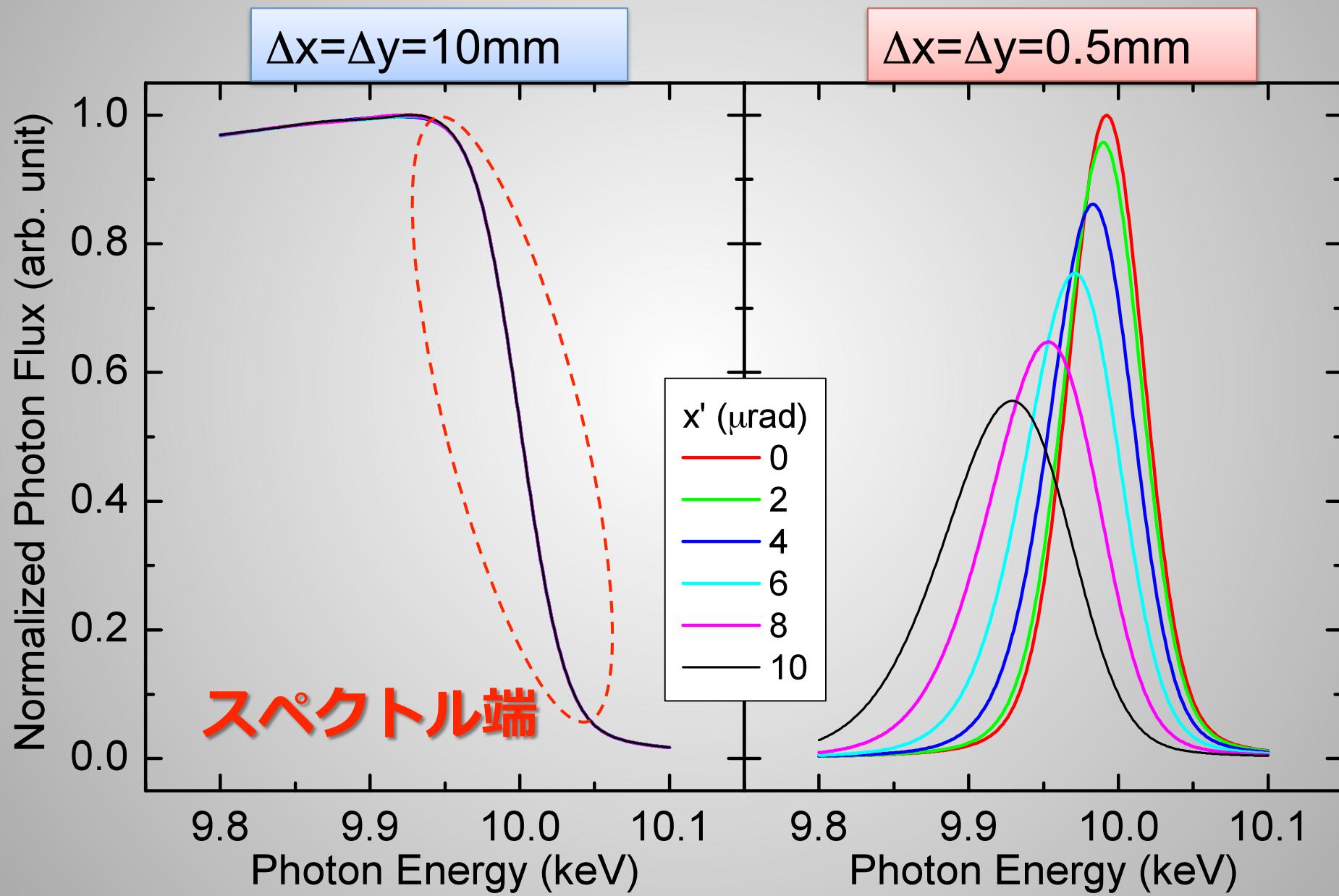


スペクトル測定によるK値の調整

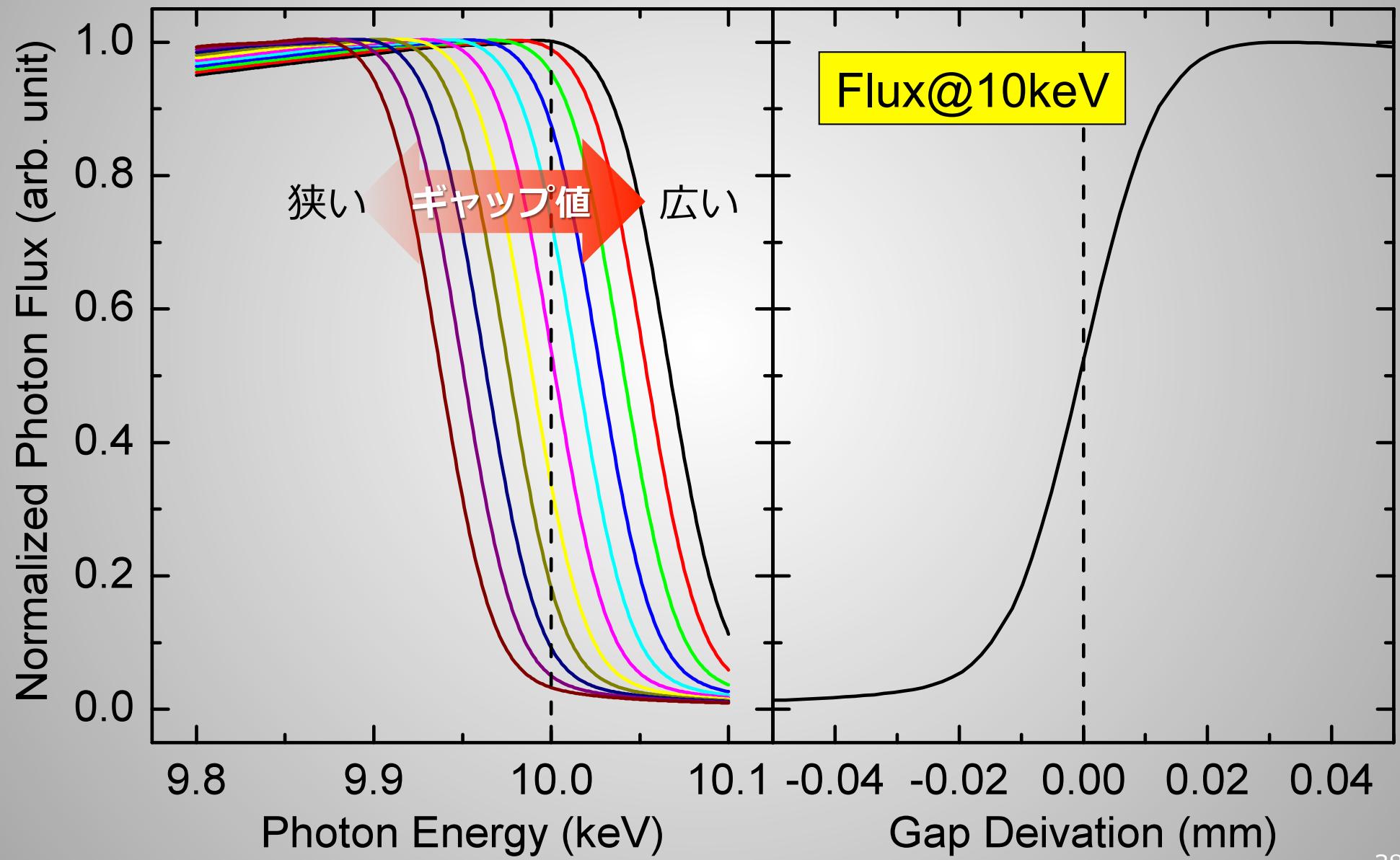
URスペクトルは多数のパラメータに依存する



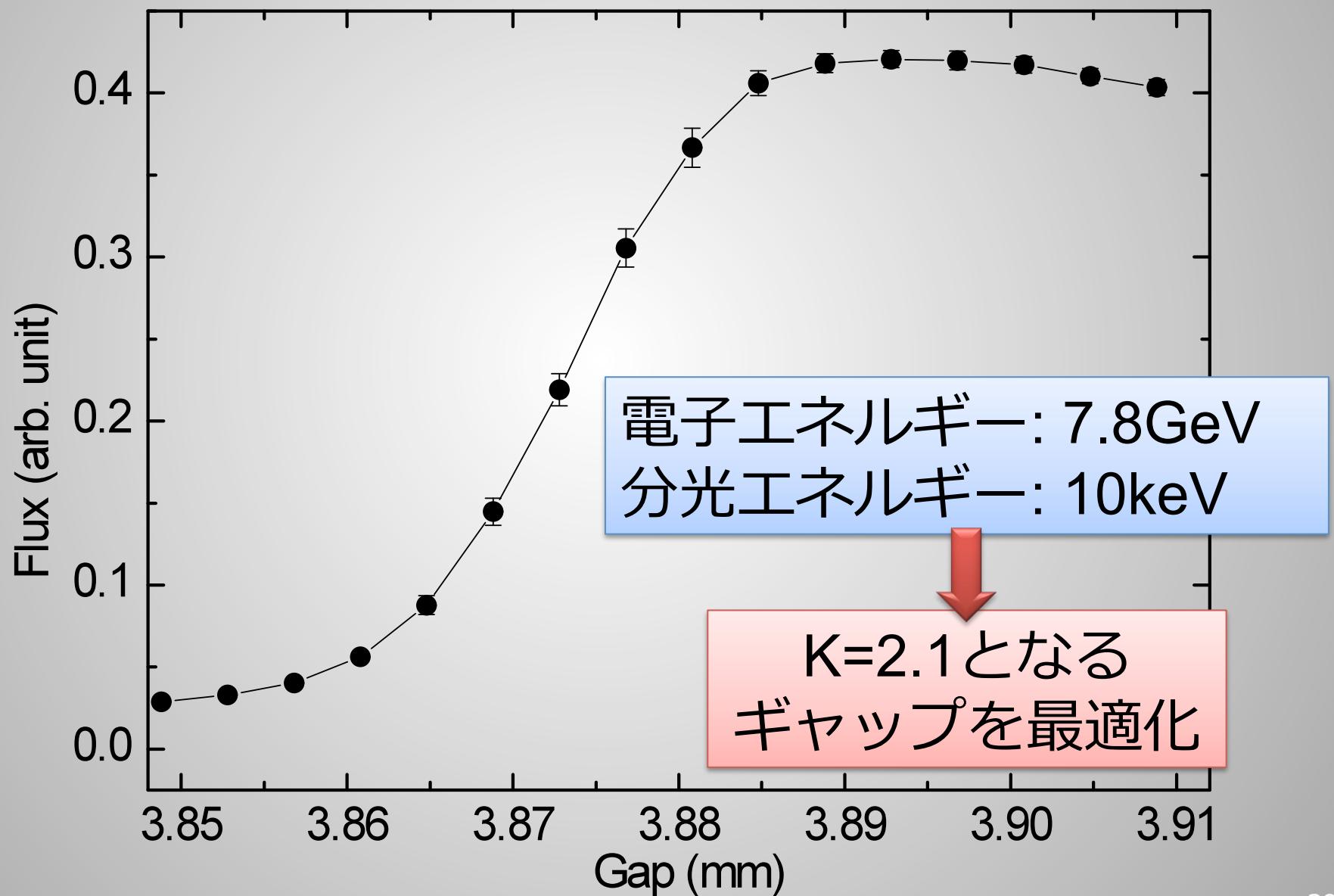
スペクトルの計算例



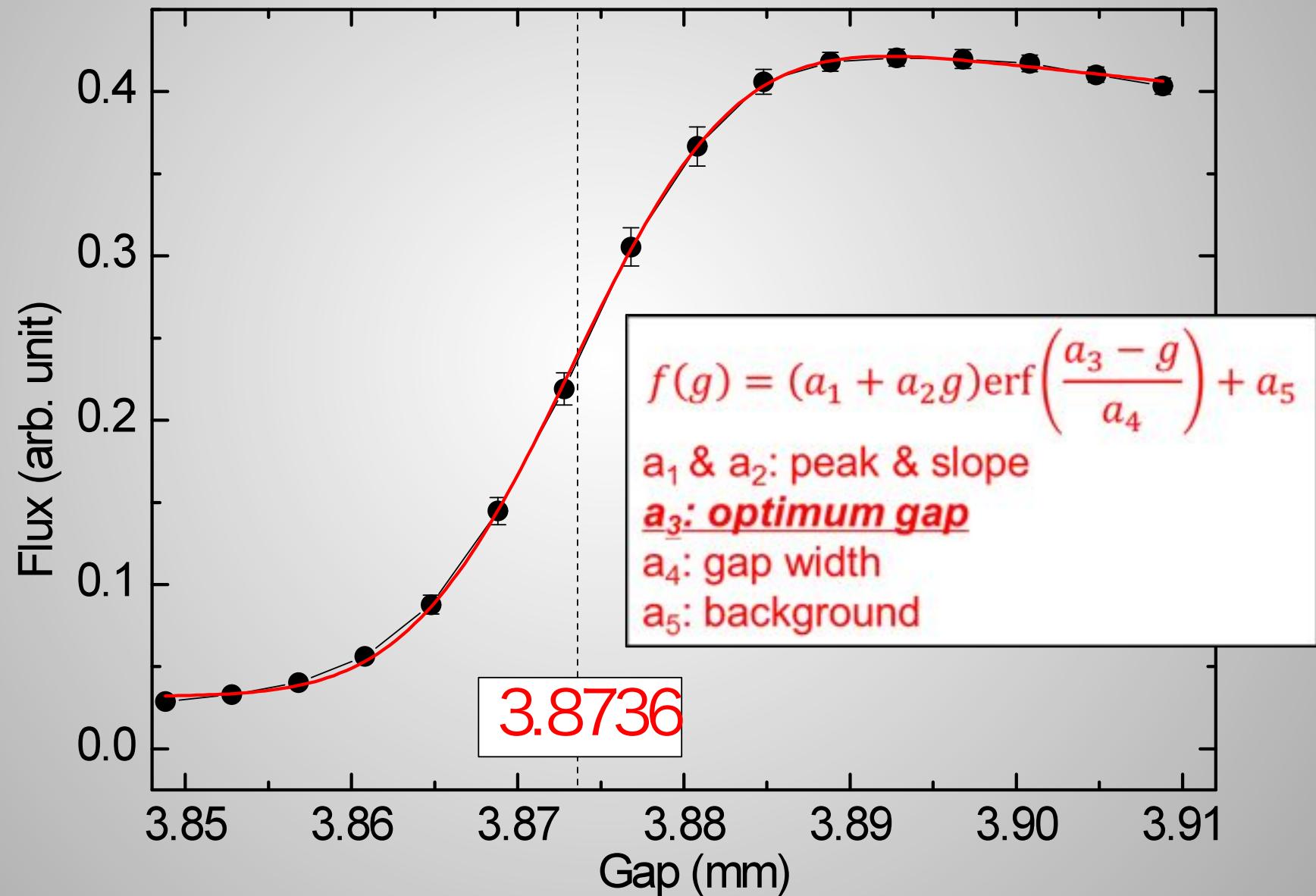
ギャップの精密調整



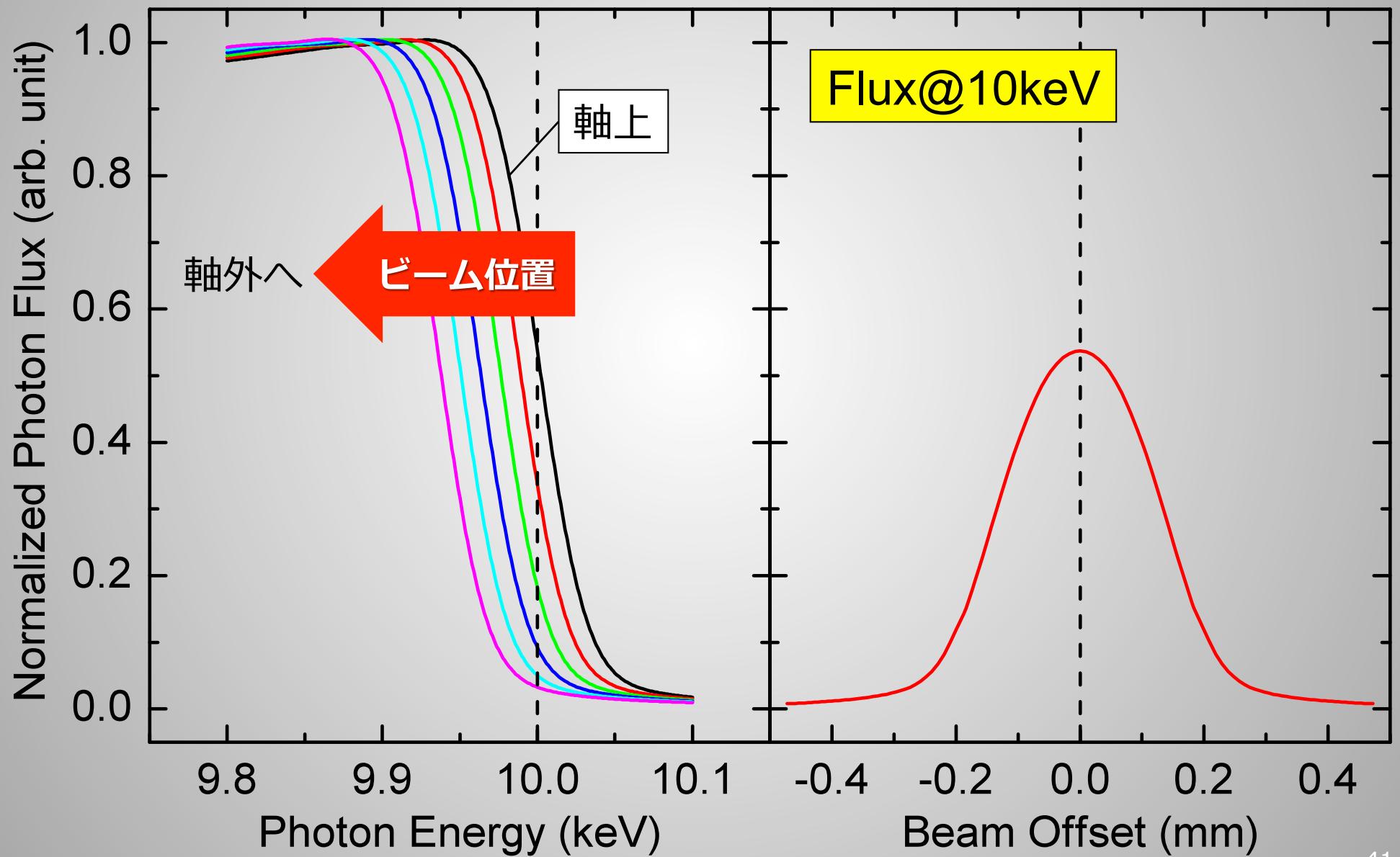
ギャップ調整例



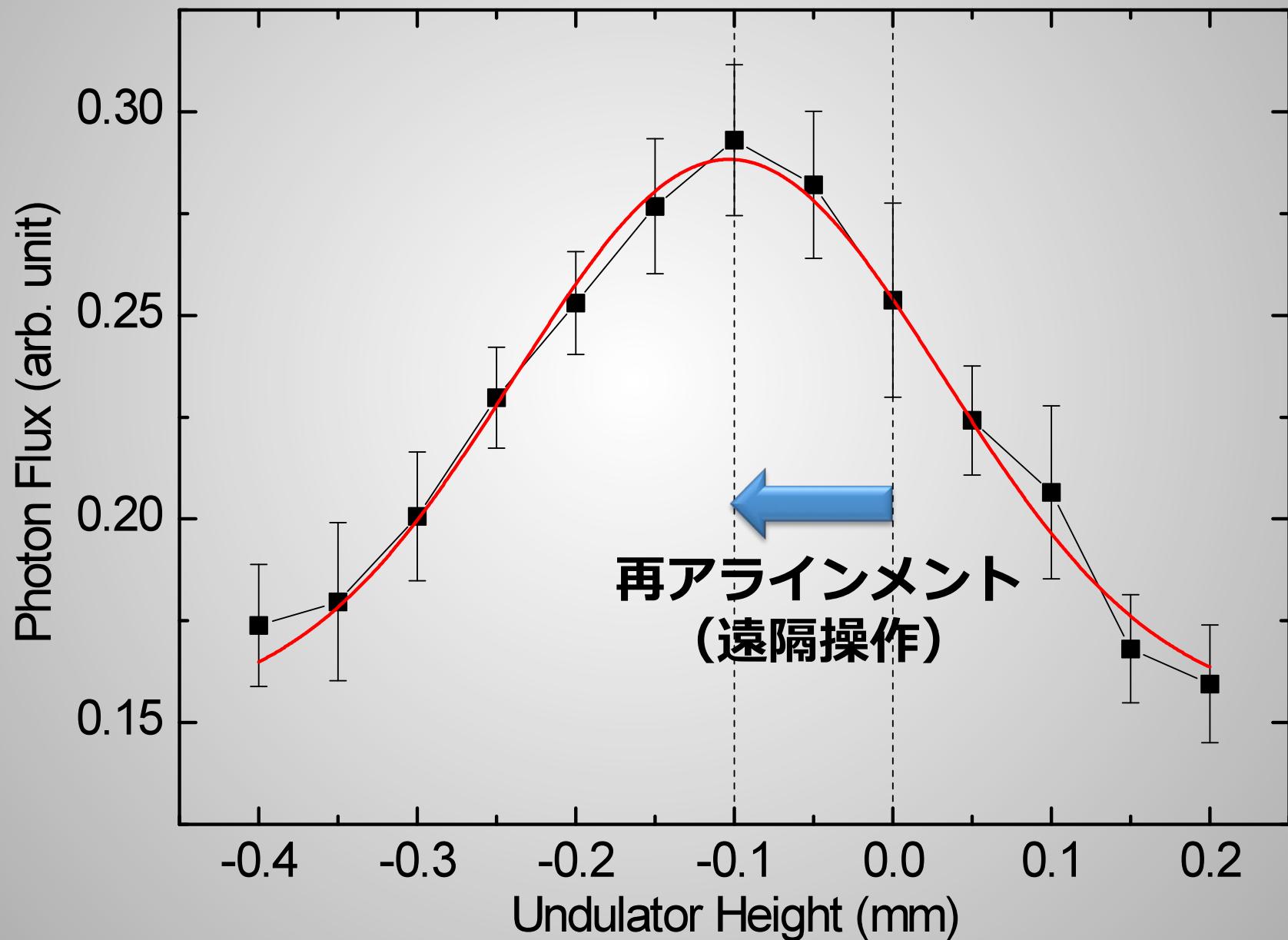
最適ギャップ特定のためのフィッティング



高さのアラインメント



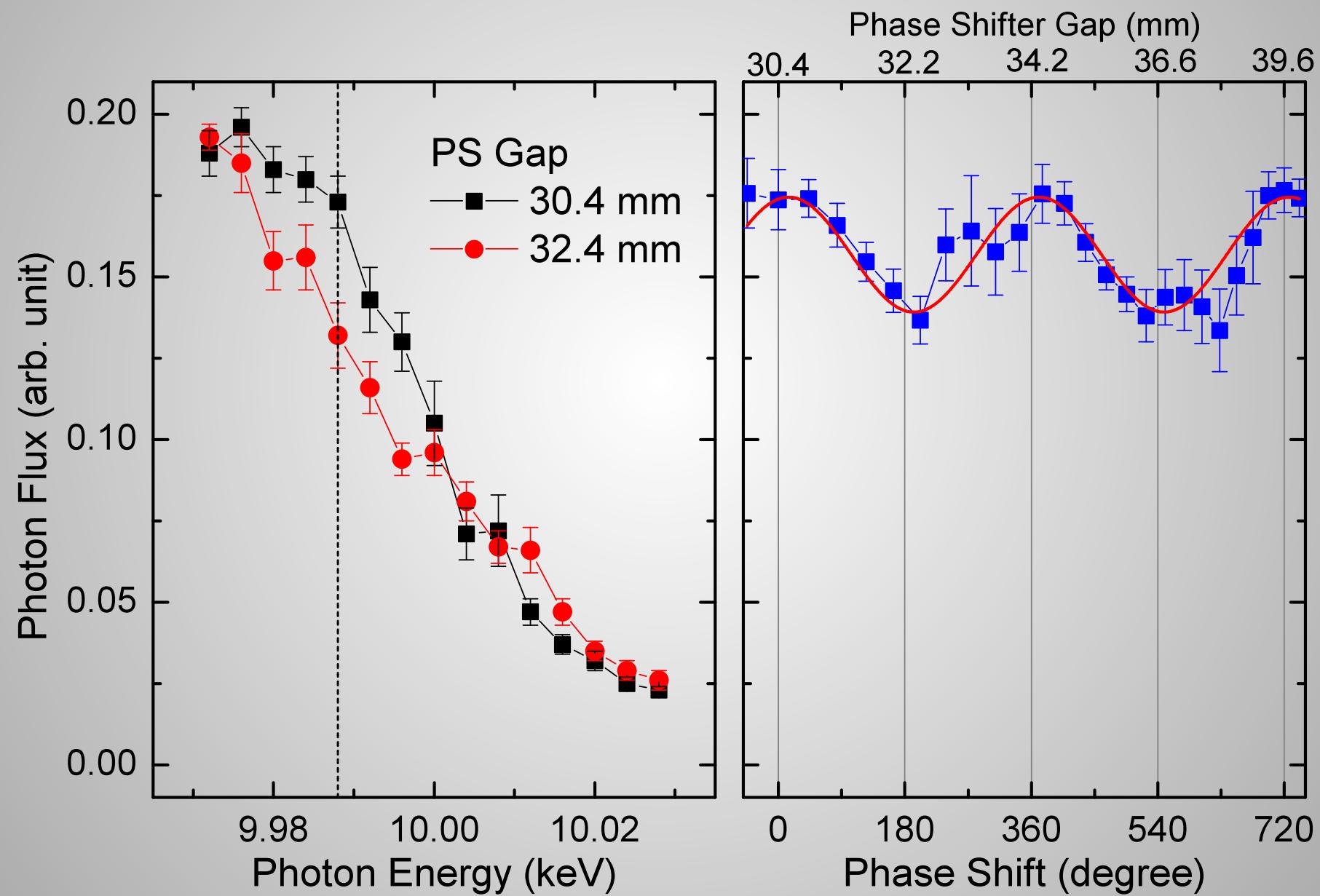
アラインメント例



位相シフター



位相整合例



アラインメント目標値と手法

ターゲット項目		目標値	達成値
軌道	BPM	2.2 μm	-
	入射角度	0.5 μrad	0.22 μrad (x) 0.48 μrad (y)
K値	ギャップ	1.9 μm	0.6 μm
	高さ	60 μm	10 μm
	総計	5×10^{-4}	2×10^{-4}
位相整合		30°	15°