



Pulse magnetの現状

2017/9/8

榎本 嘉範

目次

- 前半
 - 概要、進捗、予定
- 後半
 - 技術的なこと

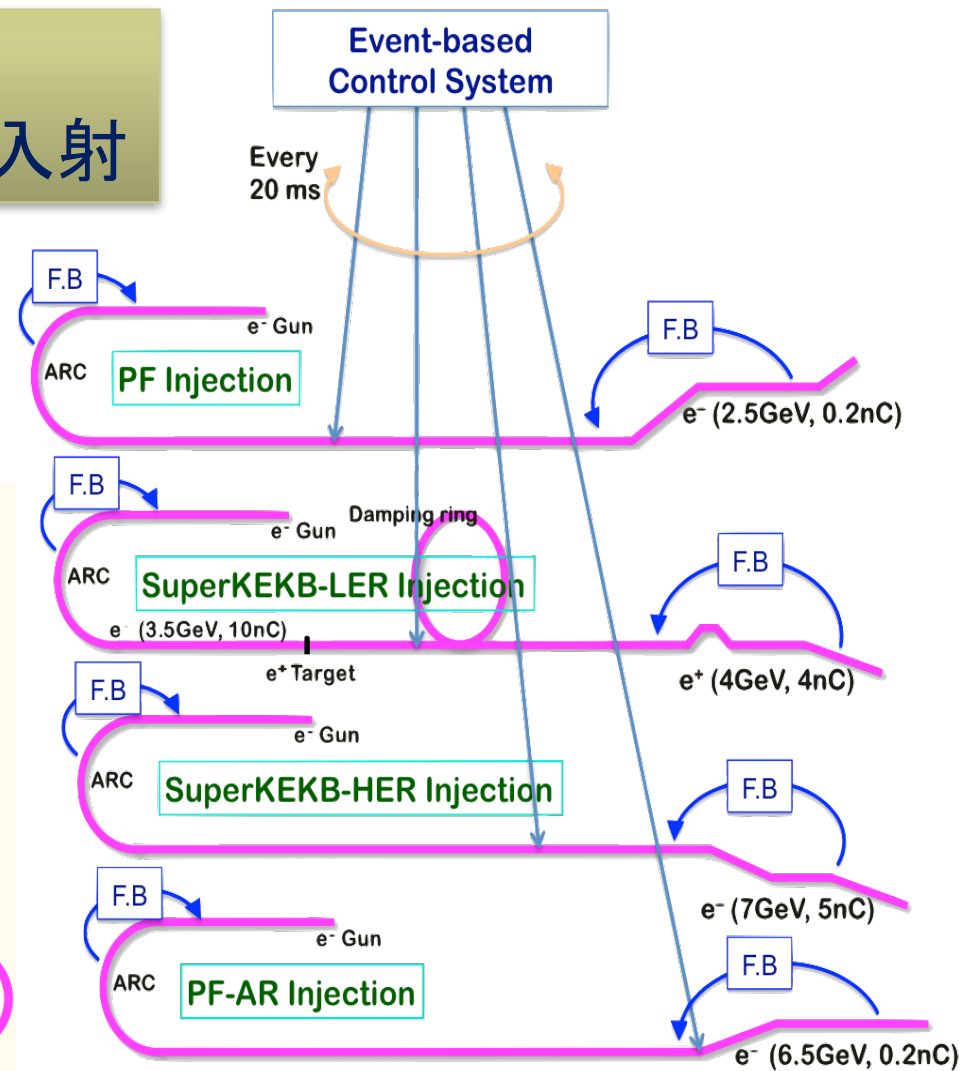
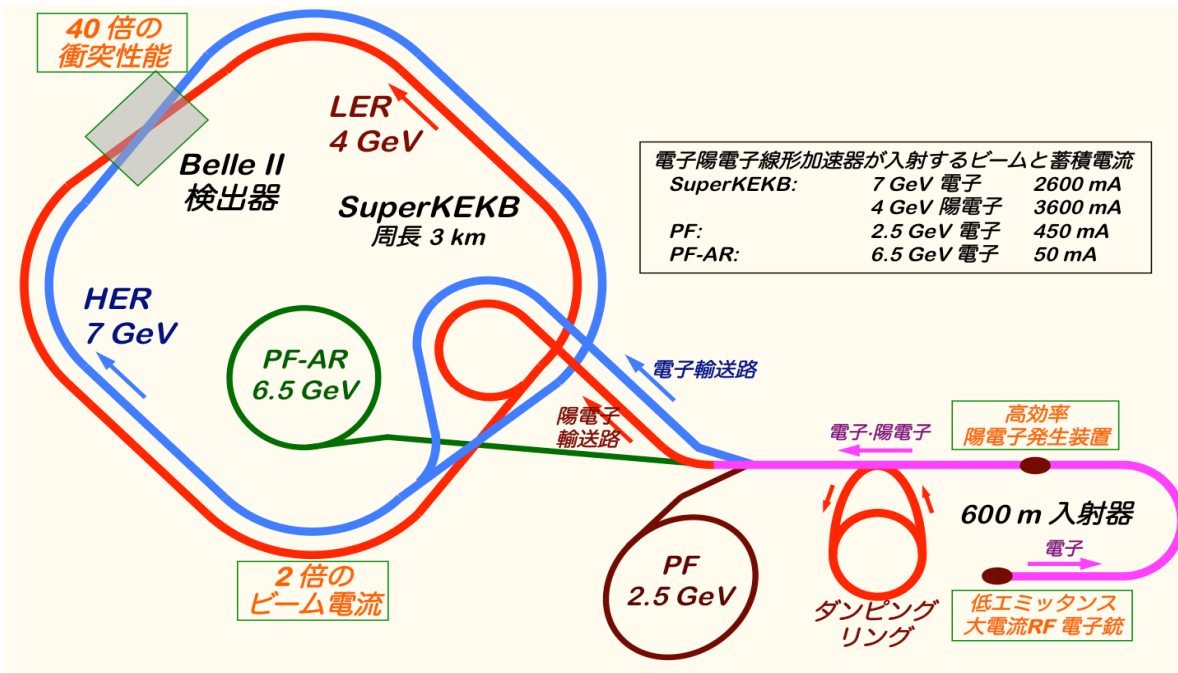
目次

- 前半
 - 概要、進捗、予定
- 後半
 - 技術的なこと

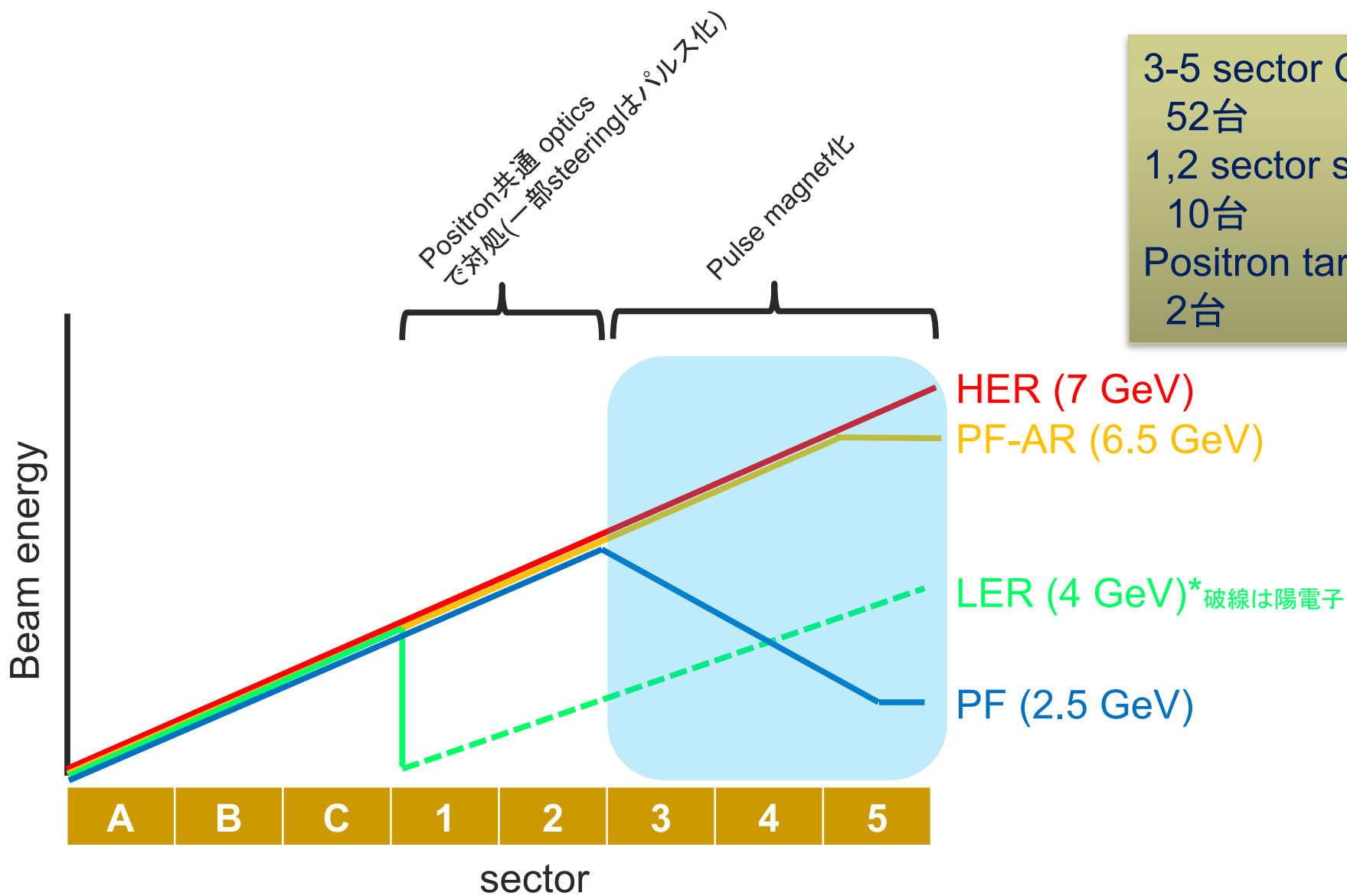
Pulse magnet導入の目的

HER, LER, PF, PF-AR

4リング同時(パルスごとの切り替え)入射



Pulse magnet置き換え箇所 1

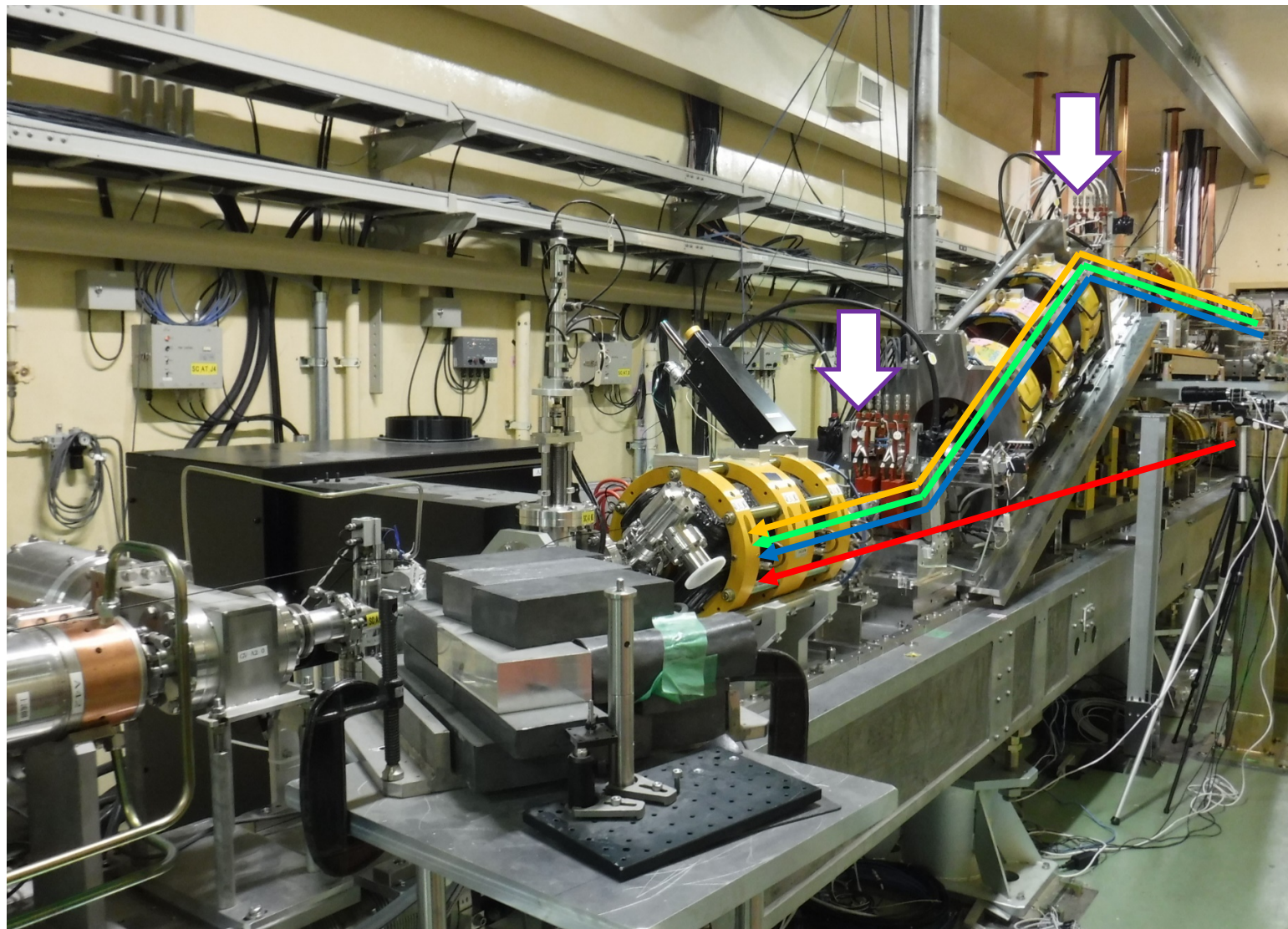


3-5 sector Q, steering
52台

1,2 sector steering
10台

Positron target直前Q
2台

Pulse magnet置き換え箇所 2



24度ライン合流部Bend
2台

熱電子銃

PF-AR
LER(陽電子生成用電子)
PF

HER

RF電子銃

本題(皆さんの興味)

- 合計66台の置き換え
 - マグネットだけでなく、
 - 電源、制御系、インターロック、配線、架台、冷却水等の全てを置き換える大工事
 - ソフトも大幅変更(PV追加9048)
 - 後戻り(DCマグネットに戻す)は事実上不可能



10月の立ち上げに間に合うのですか？

これまで(この半年間)の見解

現時点で間に合わないことを示し、立ち上げを遅らせるよう依頼できる具体的な根拠はない

現在の見解

今日の発表から判断してください

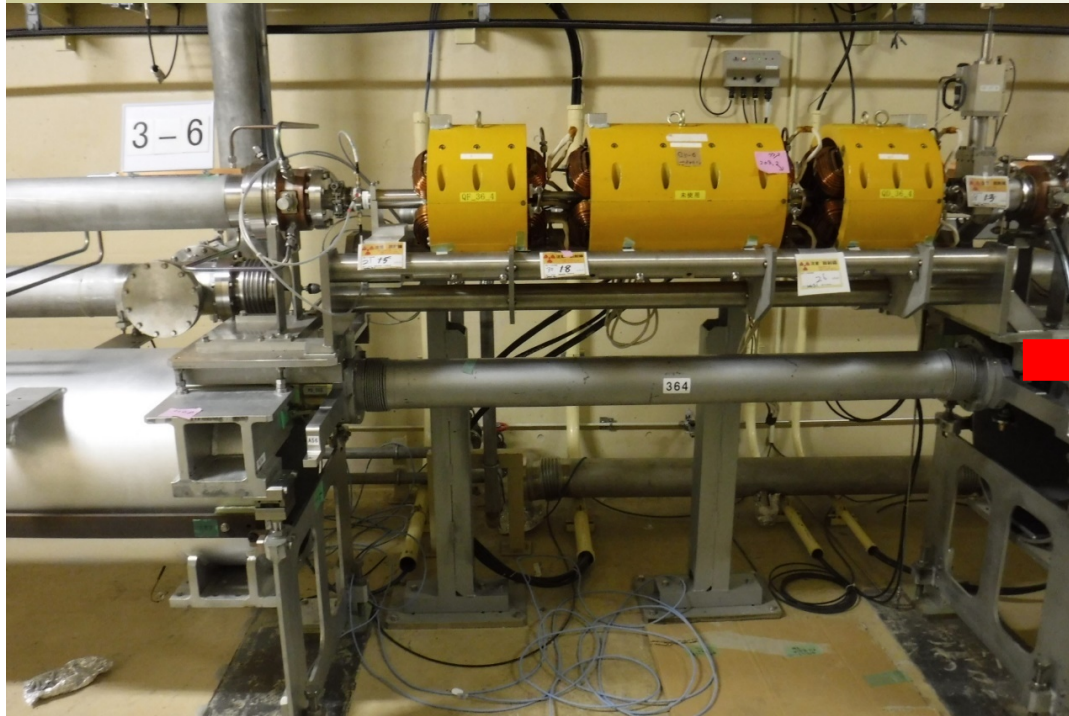
設置工事について 1

- 入射器は5/15迄運転
 - この間はDCマグネットを使っての入射のため、置き換え予定の電源、マグネットその他に手をつけられない
 - 10月の立ち上げまでの工事可能期間は5ヶ月
(内平日は99日)
- Pulse magnet以外の作業も色々ある
 - 3T gun撤去等



効率的な設置工事が重要

設置工事について 2



設置工事について 3

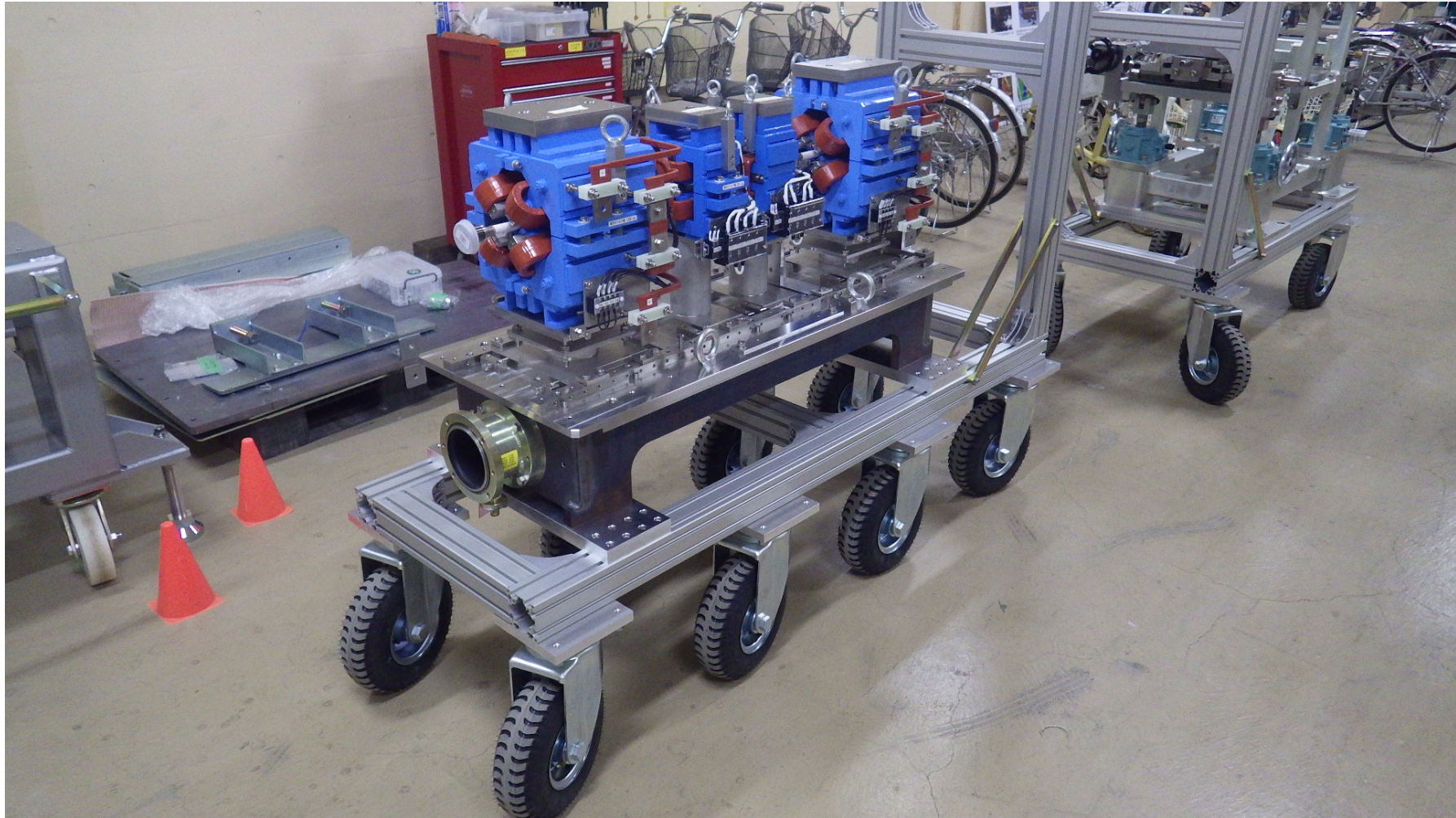


5/15までに

- 1, 架台組み立て
- 2, マグネット設置
- 3, ダクトサポート、ダクト組み込み
- 4, BPM設置
- 5, トラッカーによる架台上のマグネットアライメントを済ませる。

2017/3/31 峠氏撮影

設置工事について 4



DC magnetの撤去、pulse magnetのトンネル内での設置は6月中旬までにほぼ完了

設置工事について 5

パルスマグネット電源筐体標準構成 (1 set = 8 ch)
[PF, PX, PY, PD] x2 → 0.5 sector分をカバー

パルス電源＋インターロック
Q2台、ST2台分

パルス電源＋インターロック
Q2台、ST2台分

制御系



各機器の入手、製作
8割り程度: 2016年度中に完了
残り2割: 2017/6月までに完了

ギャラリー側も5/15より既存DC電源
の撤去作業を始め、
8月末までに、機器の設置、配線
作業が完了した。

ソフトの開発

- 8月末までに各種ver1が完成
- デバック作業、長期運転テストを実施中
- 現在のところ運転出来ない様な懸案事項はない
 - マイナーバグは日々修正

今後の予定

- ソフト、ハードのデバックを兼ねた試験運転を9/6より開始
 - Pulse magnet以外の各種工事、作業がまだ多数残っているため試験運転は準夜(17:00-0:00)に行う事となった。
 - 9/7の時点で全Qマグネットへの通電を開始し、今のところ大きな問題が無いことを確認できている。
- 極性チェック、pulse driverのキャリブレーションを並行して進める。

まとめ

- 今年度計画分設置工事は完了
- ソフトはver1が完成しテスト中
- 極性チェック、キャリブレーションはこれから
- 運転試験をする時間が立ち上げまで1ヶ月とれた
 - ただしeventシステムを始め各種インフラが動いていないとテストできないため、実運転試験時間がどれだけ取れるか未知数。

目次

- 前半
 - 概要、進捗、予定
- 後半
 - 技術的なこと

設計方針

- 機器寿命、開発難易度と費用対効果を考慮し、自作、市販品をバランス良く選択する。
 - パルスdriverは自作、ADC, DACボードは市販品
 - エネルギー回収型パルス電源
- 汎用性、発展性、拡張性をもたせる。
 - PXI expressの採用とevent対応の高速ADC, DACセット
 - 複雑なロジックに対応可能な柔軟なinterlock
 - 全shotデータ・ロギング

設計方針

- 機器寿命、開発難易度と費用対効果を考慮し、自作、市販品をバランス良く選択する。
 - パルスdriverは自作、ADC, DACボードは市販品
 - エネルギー回収型パルス電源
- 汎用性、発展性、拡張性をもたせる。
 - PXI expressの採用とevent対応の高速ADC, DACセット
 - 複雑なロジックに対応可能な柔軟なinterlock
 - 全shotデータ・ロギング

機器構成

Ethernet



Windows 8.1 64bit + LabVIEW

PCIe x4

PXI



通信カード
DAC
ADC
EVR

制御、モニター信号

ST用DC電源



kikusui
PWX750ML
kikusui
PWX750ML

ST driver

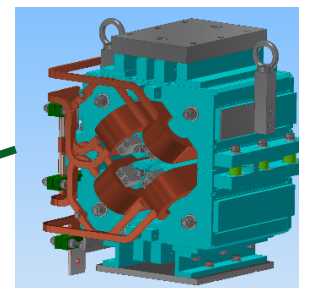
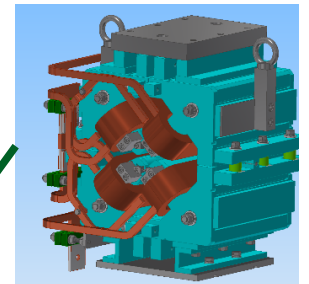
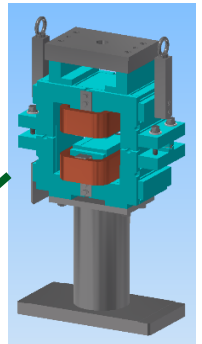
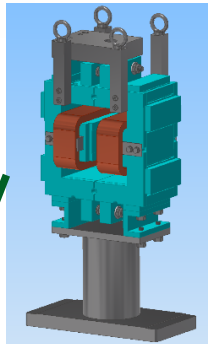
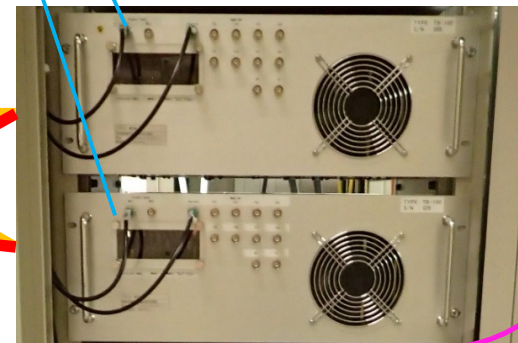


Q用DC電源



kikusui
PWX1500L
kikusui
PWX1500MH

Q driver



想定耐用年数

Ethernet



Windows 8.1 64bit + LabVIEW

PCIe x4

PXI



通信カード
DAC
ADC
EVR

制御、モニター信号

ST用DC電源



kikusui
PWX750ML
kikusui
PWX750ML

ST driver



20年

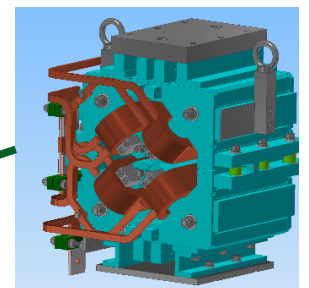
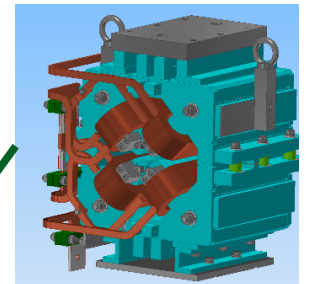
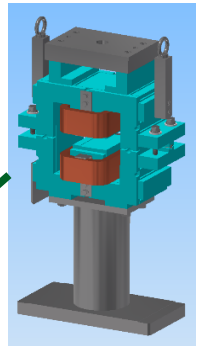
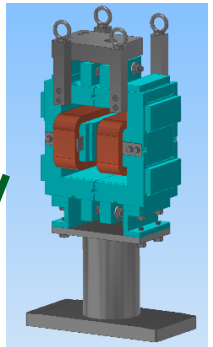
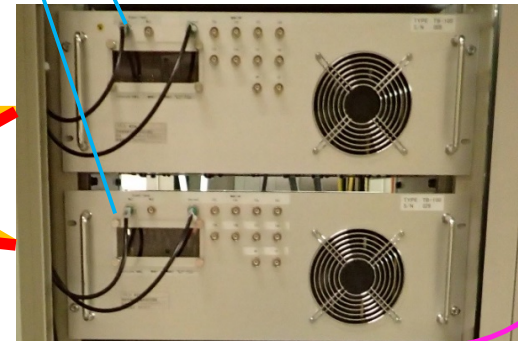
Q用DC電源



kikusui
PWX1500L
kikusui
PWX1500MH

?

Q driver



独自開発に対する費用体効果

Ethernet



効果なし

PCIe x4



効果小

PXI

通信カード
DAC
ADC
EVR

Windows 8.1 64bit + LabVIEW

制御、モニター信号

ST用DC電源



kikusui
PWX750ML
kikusui
PWX750ML

効果小

ST driver



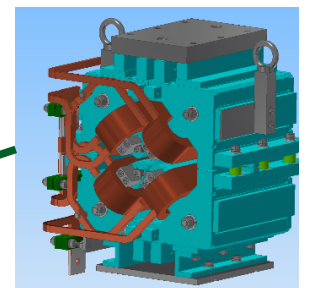
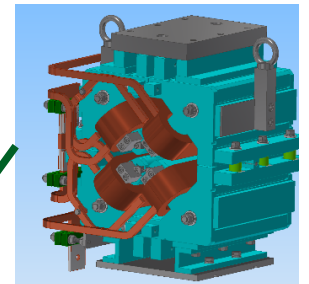
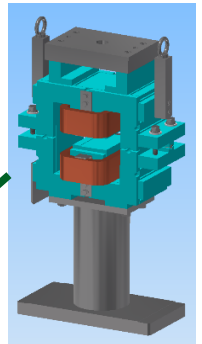
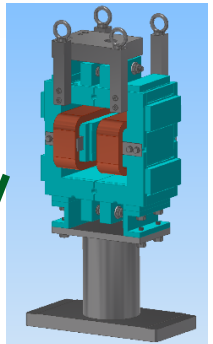
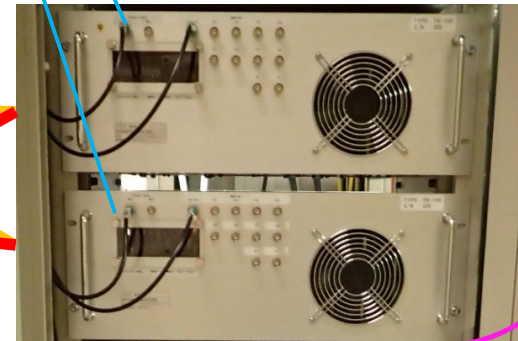
効果大

Q用DC電源



kikusui
PWX1500L
kikusui
PWX1500MH

Q driver



設計方針

- 機器寿命、開発難易度と費用対効果を考慮し、自作、市販品をバランス良く選択する。
 - パルスdriverは自作、ADC, DACボードは市販品
 - エネルギー回収型パルス電源
- 汎用性、発展性、拡張性をもたせる。
 - PXI expressの採用とevent対応の高速ADC, DACセット
 - 複雑なロジックに対応可能な柔軟なinterlock
 - 全shotデータ・ロギング

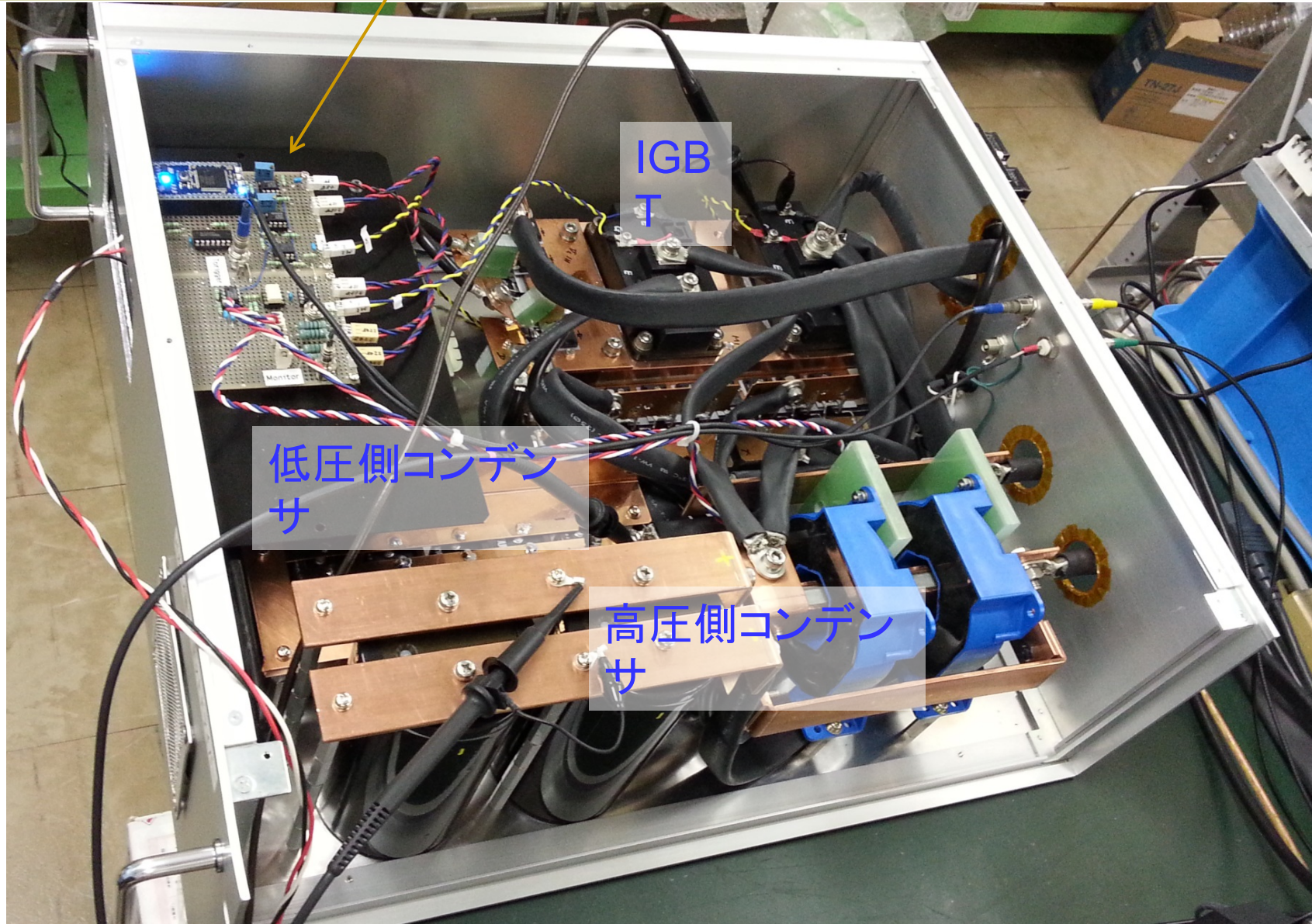
エネルギー回収型パルス電源

- Pulse Q driver (夏井電源)
 - 出力電流 最大330A
 - 負荷インダクタンス 1mH
 - 最大繰り返し 50 Hz
 - 設定精度 0.1%

負荷(コイル)に蓄えられた電流をコンデンサに回収することにより高効率化

- 1次側(商用)電源の増設が不要
 - 工事に伴う費用が不要
- 小型化により、既存の筐体に収まる
 - 筐体増設、建屋の増築などが不要

制御基板

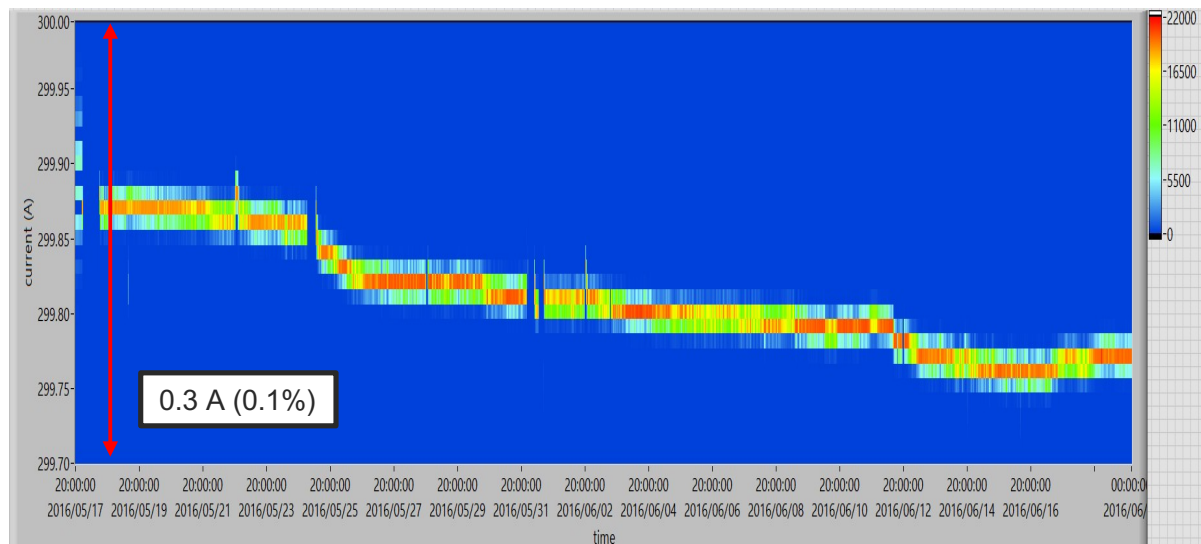


IGBT

低圧側コンデンサ

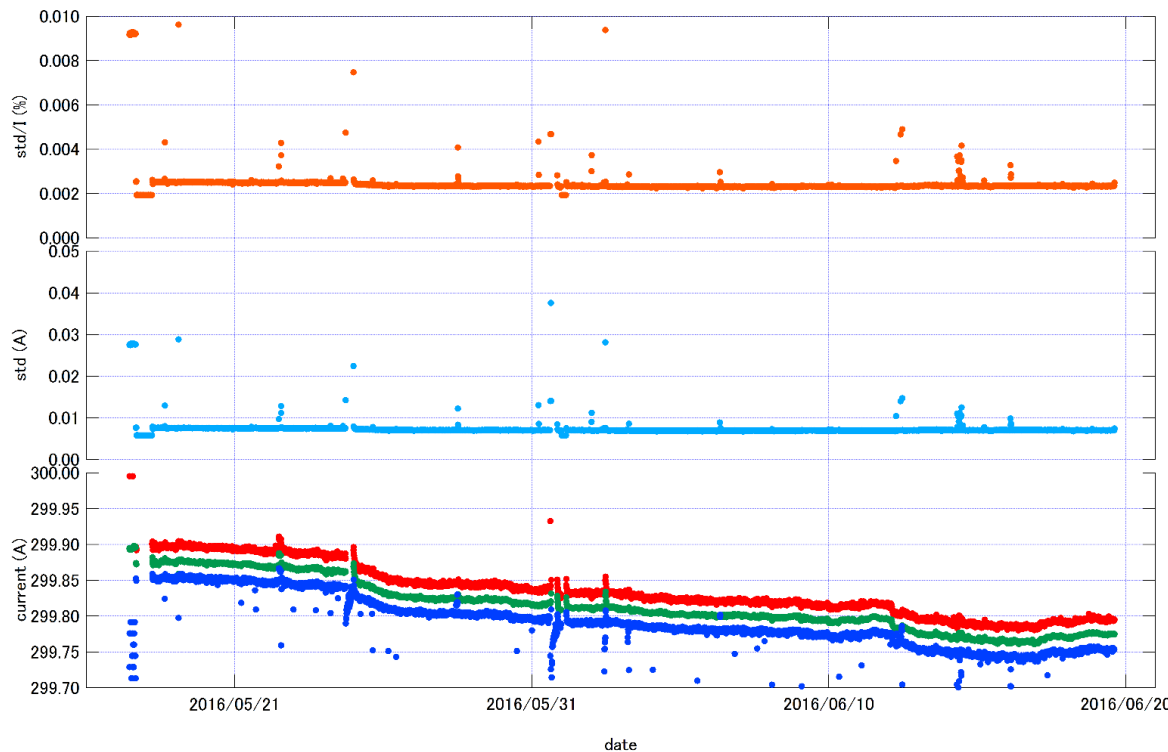
高圧側コンデンサ

Pulse Q driver性能評価



約1ヶ月間の安定性データ
設定 300A, 50Hz

データ点は139110884個
10分(50Hz x 600s = 30000点)
ごとに区切って表示



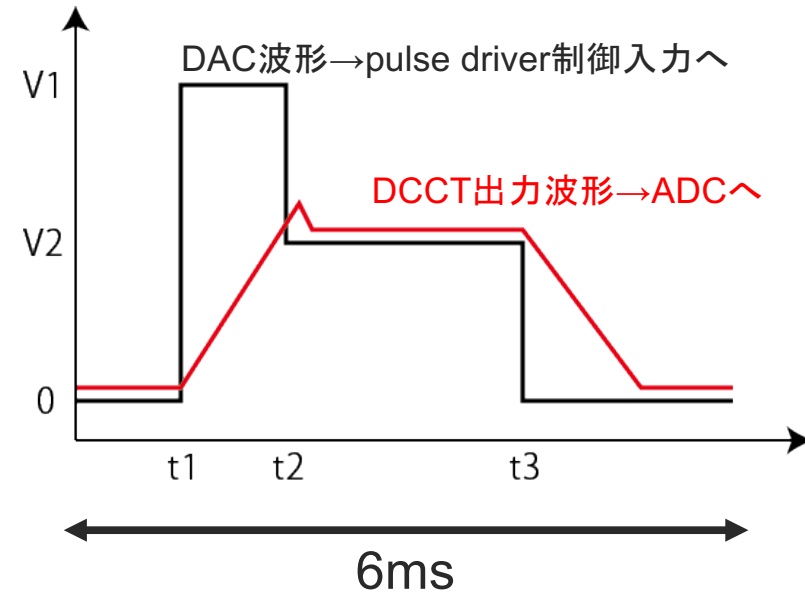
300A出力時分散は8mA
→0.0026% (目標は0.1%)

設計方針

- 機器寿命、開発難易度と費用対効果を考慮し、自作、市販品をバランス良く選択する。
 - パルスdriverは自作、ADC, DACボードは市販品
 - エネルギー回収型パルス電源
- 汎用性、発展性、拡張性をもたせる。
 - PXI expressの採用とevent対応の高速ADC, DACセット
 - 複雑なロジックに対応可能な柔軟なinterlock
 - 全shotデータ・ロギング

要求スペック

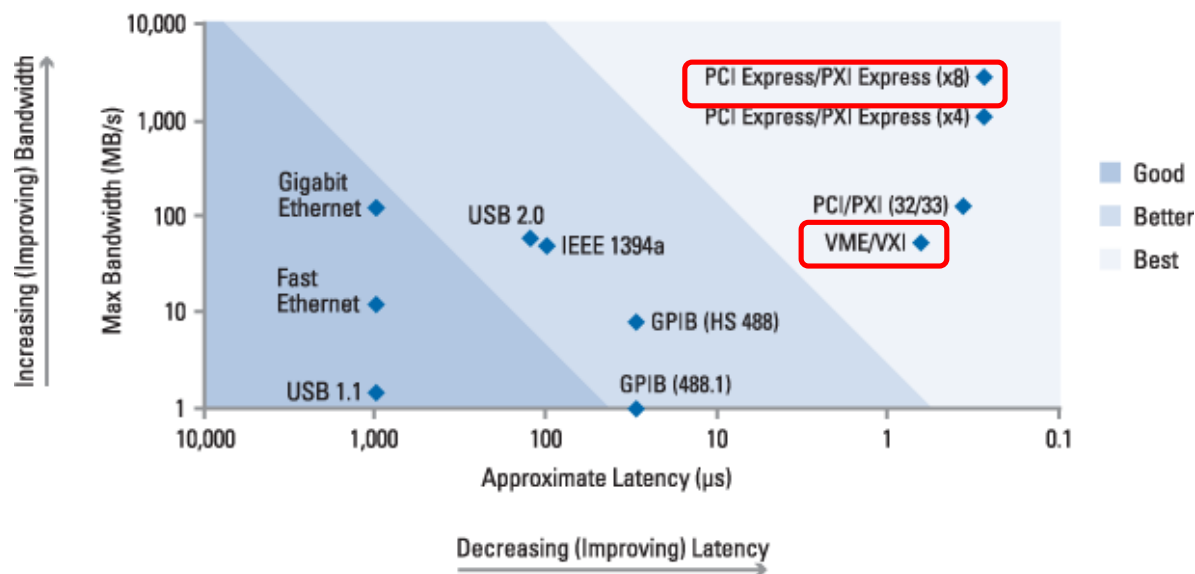
- 比較的長時間(6ms)中程度の速度(1MSa/s)で動かしたい
- 縦軸分解能16bitほしい
- 50Hzもれなくデータ取得 & 保存したい



要求出力電流設定精度
Q 0.1 %
ST 0.01 %
DAC/ADC分解能 16 bit = 0.0015 %

ADCだけで
 $50\text{Hz} \times 8\text{ch} \times 1\text{MSa/s} \times 16\text{bit} \times 6\text{ms} = 38.4\text{Mbps}$
それなりのデータ転送速度が必要

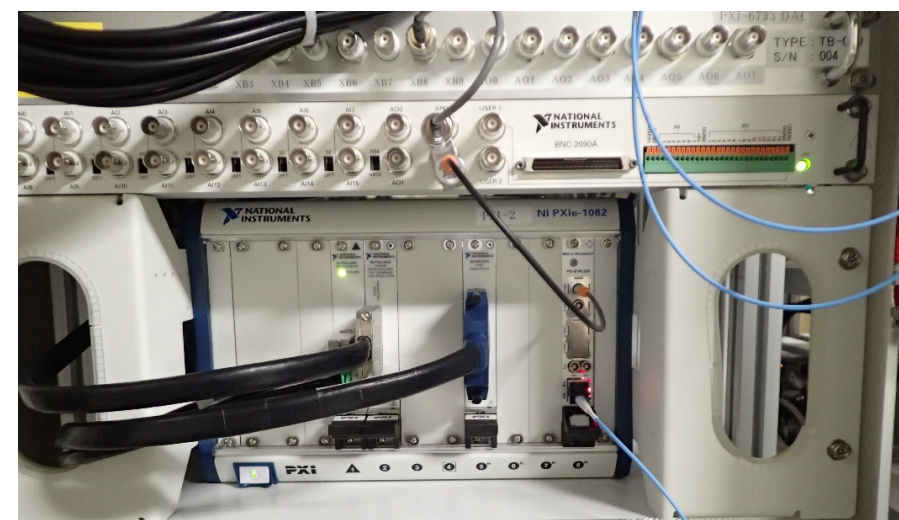
VMEとPXIeの比較と今回の機器構成



PXIeのメリット

- Bus速度約10~100倍
- 現行規格で新しいボード、コントローラ等が出ている
- PCIe互換のためPCからPCIeがなくなる限り廃れない(多分)

	メーカー	型番	spec
シャーシ	NI	PXIe-1082	8 slot
通信	NI	PXIe-PCle8381	3.2GB/s (x8 gen2)
ADC	NI	PXIe-10	8 ch, 16 bit, 1 MSa/s
DAC	NI	PXI-6733	8 ch, 16 bit, 740 kSa/s
EVR	MRF	PXI-EVR-230	



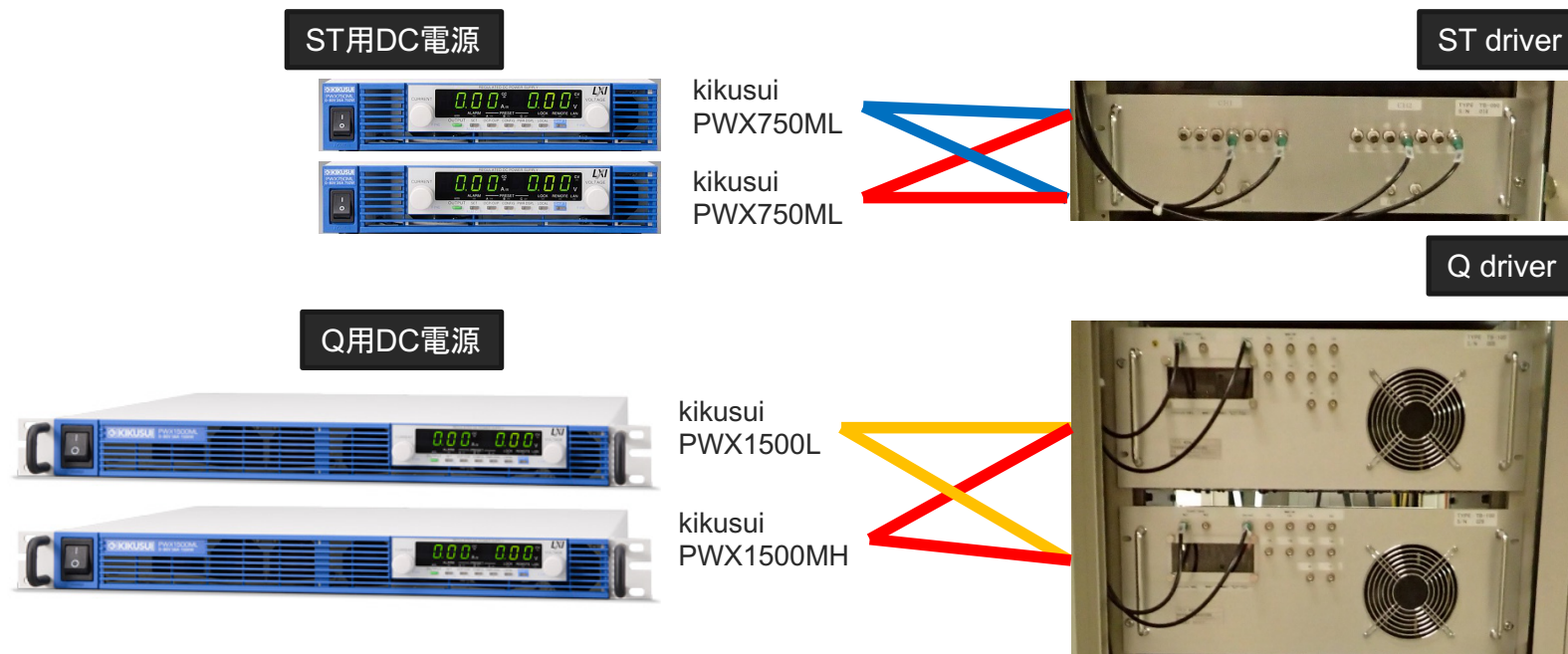
今回の開発により、VMEだけでなくPXIのEVRが使えるようになった(databufferの受信、trigger出力)
 →pulse magnetの制御だけでなく、多様なPXIのボードと組み合わせることにより、
 VMEより低価格、高性能でeventに対応したシステムを組める様になった

設計方針

- 機器寿命、開発難易度と費用対効果を考慮し、自作、市販品をバランス良く選択する。
 - パルスdriverは自作、ADC, DACボードは市販品
 - エネルギー回収型パルス電源
- 汎用性、発展性、拡張性をもたせる。
 - PXI expressの採用とevent対応の高速ADC, DACセット
 - 複雑なロジックに対応可能な柔軟なinterlock
 - 全shotデータ・ロギング

Interlockに関する検討 1

- DC電源2台でpulse driver2台をドライブする複雑な構成
- Pulse driverはパワーアンプとして動作しており、異常発生時にはDC電源をOFFする
- 設定条件を後から変更できるようにするために、また異常発生前後のログを保存するために、各値はアナログ値で取得し閾値はコントローラ側に持たせる。
- EPICS対応としたいが、network切断時でも確実にロジック判断はできるようにしたい



Interlockに関する検討 2

■ コントローラにcRIO (9063)を採用

Ethernet

CPU ARM Cortex-A9
RT Linux搭載、CA serverとして機能

FPGA Xilinx Artix-7
ロジック判断を行う



I/Oモジュール



Linux PLC (yokogawa F3RP61)の上位互換

- RT Linux搭載でCA Serverになれる
- ロジック判断はFPGA部で行うためnetworkが切れても、OSがクラッシュするなどしても動作に支障が出ない
- 500kSa/s/ch (ADC), 7us update (DIO)と高速なモジュールが利用可能

Interlockに関する検討 3

設定ソフト

アナログデータ データが範囲内か デジタルデータ

アナログデータ 閾値 マスク マスク マスク マスク

	data	offset	factor	ave_sample	low	high	AIOK	AIM0	AIM1	AIM2	AIM3	AIM4	AIM5	AIM6	AIM7	DIOK	DIM0	DIM1	DIM2	DIM3	DIM4	DIM5	DIM6	DIM7
CH0	24.4846	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH1	24.3146	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH2	24.8731	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH3	24.394	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH4	23.9496	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH5	24.1239	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH6	23.8272	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH7	1.29799	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH8	-0.0217786	0	1	10	-1	300	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH9	-0.0237025	0	1	10	-1	30	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH10	0.0595976	0	1	10	3	10	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH11	27.8223	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH12	0.0632041	0	1	10	3	10	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH13	28.0046	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH14	0.067297	0	1	10	3	10	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH15	29.3465	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH16	24.2548	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH17	23.9793	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH18	24.3004	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH19	23.5545	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH20	23.8832	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH21	24.0844	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH22	24.1486	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH23	1.48935	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH24	-0.0252732	0	1	10	-1	300	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH25	-0.0220078	0	1	10	-1	30	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH26	-0.00673056	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH27	0.00295734	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH28	-0.00545931	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH29	0.000970364	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH30	-0.00436783	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
CH31	-0.00339842	0	10	10	20	40	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■

SV_AI SV_DI SV_DO_ALL

0 ni.var.psp://acc-pm-crio- 0 ni.var.psp://acc-pm-crio- 0 ni.var.psp://acc-pm-crio- DO1 DO2

マスク情報の設定により8chある接点出力のon/off判断にどの入力ch(アナログ32ch, デジタル32ch)を割り当てるか変更できる。

アナログデータに対してはHigh, lowそれぞれの閾値を各chごとに設定できる。

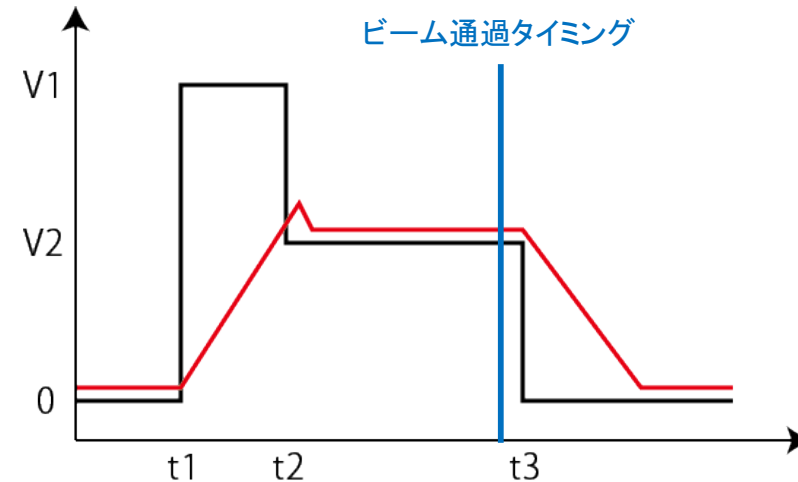
接点出力

設計方針

- 機器寿命、開発難易度と費用対効果を考慮し、自作、市販品をバランス良く選択する。
 - パルスdriverは自作、ADC, DACボードは市販品
 - エネルギー回収型パルス電源
- 汎用性、発展性、拡張性をもたせる。
 - PXI expressの採用とevent対応の高速ADC, DACセット
 - 複雑なロジックに対応可能な柔軟なinterlock
 - 全shotデータ・ロギング

データの保存

- トラブル対処、後々の解析等のために取れるデータはとっておきたい
 - DC電源と違いゆっくりサンプリングするだけでは意味がない
 - 各pulse Q driverにはDC-150kHz帯域のDCCTが内蔵されており、このデータをADCで読んでいる(1MSa/s)
- 波形データ
 - メモリ上へは50Hzで更新
 - ローカルディスクへは書き込まない
 - ネットワークへはシェア変数を用いて値を流す。
 - 入射器棟内のテストでは20Hz程度で更新可能
- ビーム通過タイミングでの設定及び出力電流データ
 - メモリ上へは50Hzで更新
 - ローカルディスクへ全shot, 全ch, 5sに一度書き込み
 - NASへ60sに一度upload



今後の課題 1

項目	担当者
全体	古川
Optics	三浦、飯田、紙谷
Magnet	横山
Pulse Q driver	夏井
Pulse ST driver	榎本
Event	佐藤、早乙女
ネットワーク	佐藤
Soft (オペレーターインターフェース)	佐藤、工藤
冷却水	田中
真空ダクト、光軸管	柿原、田中
その他、補集合	榎本

多数の人が関わっているが、情報の共有が必ずしも十分でない
電源仕様が突然変更になる
設置場所が急に増える等

今後の課題 2

- 低い電流値での安定性
- 異なる電流値を繰り返したときの再現性
- ST電源の長期試験