PASJ2024 FROA07

ナノテラスにおける蓄積リングビームオプティクスのコミッショニング COMMISSIONING OF THE BEAM OPTICS IN THE STORAGE RING AT NANOTERASU

小原脩平 *,A), 上島考太 ^{A)}, 保坂勇志 ^{A)}, 安積隆夫 ^{A)}, 菅晃一 ^{A)}, 西森信行 ^{A)}, 青木駿尭 ^{A,B)}, 芳賀浩一 ^{A,B)}, 伊原彰 ^{A,B)}, 伊藤優仁 ^{A,B)}, 岩下大器 ^{A,B)}, 門脇聖弥 ^{A,B)}, 小林創 ^{A,B)}, 及川治彦 ^{A,B)}, 齋田涼太 ^{A,B)}, 櫻庭慶佑 ^{A,B)}, 高橋隼也 ^{A,B)}, 土山翼 ^{A,B)}, 井場祐人 ^{A,B)}, 金浜蓮人 ^{A,B)}, 高橋滉希 ^{A,B)}, 田中達輝 ^{A,B)}, 西原秀雄 ^{A,B)}, 森谷佳津貴 ^{A,B)}, 吉岡里紗 ^{A,B)}, 住友博史 ^{C)}, 山本龍 ^{C)}

Shuhei Obara ^{*,A)}, Kota Ueshima ^{A)}, Yuji Hosaka ^{A)}, Takao Asaka ^{A)}, Koichi Kan ^{A)} Nobuyuki Nishimori ^{A)}, Toshitaka Aoki ^{A,B)}, Koichi Haga ^{A,B)}, Akira Ihara ^{A,B)}, Katsumasa Ito ^{A,B)}, Taiki Iwashita ^{A,B)},

Masaya Kadowaki^{A,B)}, Hajime Kobayashi^{A,B)}, Haruhiko Oikawa^{A,B)}, Ryota Saida^{A,B)}, Keisuke Sakuraba^{A,B)},

Shunya Takahashi ^{A,B)}, Tsubasa Tsuchiyama ^{A,B)}, Yuto Iba ^{A,B)}, Rento Kanahama ^{A,B)}, Koki Takahashi ^{A,B)},

Tatsuki Tanaka^{A,B)}, Hideo Nishihara^{A,B)}, Kazuki Moriya^{A,B)}, Risa Yoshioka^{A,B)}, Hiroshi Sumitomo^{C)},

Ryo Yamamoto^{C)}

^{A)} National Institute for Quantum Science and Technology (QST)

^{B)} NAT Corporation

^{C)} SPring-8 Service Co., Ltd.

Abstract

NanoTerasu, a new 3-GeV synchrotron facility in Japan, started user operation in 2024. We provide a 99% user time ratio at the first operation. The accelerator complex has a 4-bend-achromat lattice and is the 4th fourth-generation light source. Storage ring commissioning was started at the end of May 2023. We performed cod correction, betatron tune correction, chromaticity correction, dispersion correction, and beta function correction. Emittance and energy spreads are evaluated as $\epsilon_x = 1.14 \text{ nm rad}$ and $\sigma_E/E = 0.00972\%$ by an image from an X-ray pinhole camera and a 3-pole wiggler. We succeeded in achieving the designed model's consistent optics.

1. はじめに

3GeV 高輝度放射光施設 NanoTerasu は宮城県仙台市 に建設された世界で4番目に稼働した第4世代放射光施 設である。2023 年 2 月 13 日に線型加速器トンネルが管 理区域となり、RF のコンディショニングが始まった。5 月29日に蓄積リングトンネルが管理区域化され、蓄積リ ングの加速器調整が開始した。6月8日には SRRF 加速 空胴なしで電子ビームが約300周する様子が確認され、 1週間後の同月16日には加速空胴のタイミング調整を 行い 0.1 mA の初蓄積を達成した。6 月末には 2.5 mA、 7月末には10mA、夏季停止期間直前の8月中旬には 100 mA に到達、さらに9月11日に200 mA までの蓄積 を達成した。10月には蓄積リングのオプティクスはほ ぼ設計値を再現し、ユーザー運転へ向けた加速器の準備 が整った。約1ヶ月の夏季休暇を挟んでいるが、線型加 速器での試運転開始から数えて 6 ヶ月、蓄積リングの試 運転開始から数えると4ヶ月での達成となる。2024年 4月から開始したユーザー運転では、安定運転可能な蓄 積電流値として 8 割の 160 mA とした。線型加速器およ び蓄積リングのコミッショニングに関する概要は 2023 年の加速器学会および IPAC'24 での報告を参照された い [1-3]。また NanoTerasu 加速器についての詳細はデザ インレポートに譲る [4]。

蓄積リングへの電子ビーム初周回を達成した際にはま だ電磁石の極性確認が全て完了しておらず、またステア

リング磁石も未設定であった (偏向電磁石、四極電磁石、 六極電磁石の主電源の電流のみを設定しただけで周回を 達成した)。6月中には Closed Orbit Distortion(COD) を 補正するため、ステアリング磁石の極性確認と実際の 応答を確認しながら進めていった。電子ビーム蓄積が 予定よりも1ヶ月前倒しで進んでおり、BBF 等のモニ タ機器のチューニングと並行して行われたため、当初は BBF によるチューン常時測定がない状況下で COD 補 正を行わなければいけなかった。電子ビームのオプティ クスは理想的な軌道からの摂動的微少変位を仮定して 解くため、一番初めの大きくズレた状態では応答が理 想とは遠く、想定外の挙動を示すことがある。また当然 BBF のタイミング調整や、ビーム位置モニタ (BPM)の Beam-Based-Alignment(BBA) を行うためには、ビーム 応答がある程度期待通りになっている必要がある。そこ で、まず軌道をある程度中心に近づけ、チューンやディ スパージョンなどを測定および補正し、また軌道を直す、 といった具合で iteration を行っていった。この時ベー タ関数についてのケアはしていなかったが、理想的には これらを合わせていく仮定で、四極電磁石の磁場強度誤 差が大きくない限りはデザイン値に近づいていくはずで ある。幸いなことに、初電子周回達成時にステアリング 磁石無しで回ったことは、四極電磁石を含む全ての磁石 が設置時に高精度でアライメントされたことの裏付けに なっており [5]、本稿で述べる補正時も四極電磁石の補 助電源で補正することで model-consistent なオプティク ス補正をすることができた。

本稿では上記の半年間で行ったオプティクス調整につ いて報告する。

^{*} obara.shuhei@qst.go.jp

2. ラティスと電磁石

周長約 348 m の NanoTerasu 蓄積リングは、16 回対 称となる 4-bend-achromat ラティスで設計されており (Fig. 1)、1 セル内に偏向電磁石が4台(B01-B04)、四極 および六極電磁石がそれぞれ 10 台ずつ (Q01-Q10、S01-S10) 設置されている。これら電磁石は主電源にそれぞ れの系列毎に接続されており、偏向電磁石については4 台すべて1台の電源に、四極および六極電磁石について はそれぞれ Q01/Q10(S01/S10)、Q02/Q09(S02/S09)、...、 Q05/Q06(S05/S06) が同じ電源に接続されている。チ ューンを補正する際には四極磁石の収束 (Q01/Q10 シ リーズ) と発散 (Q02/Q09 シリーズ) を用いる。ベータ 関数やディスパージョンを補正する際には、Q01、Q03、 Q06、Q08、Q10 に接続されている補助電源を用いて個 別に強度を変えて調整する。六極電磁石の収束 (S04/S07 シリーズ) と発散 (S03/S08 シリーズ) はクロマティシ ティを補正する目的で使用する。短直線部両端 (Q05 と Q06の間)には2つの単独ステアリング磁石が設置され ており、これらは COD 補正に利用される。さらに S01、 S03、S05、S06、S08、S10の六極電磁石にはメインコ イルとは別途補助コイルが巻かれており、これを利用 することでステアリング磁石として COD 補正に参加す る。長直線部にはアンジュレータが設置されることとな るが、その両端に設置するステアリング磁石については COD 補正には用いず、アンジュレータのギャップまた は位相駆動時の Feedforward による軌道補正専用として いる。

3. COD 補正

COD 補正では 1 セルあたり 7 台の BPM(合計 112 台) でビーム位置を観測し、1 セルあたり 2 台の MPW 脇ス テアリング磁石および 6 台の六極磁石補助ステアリング 磁石 (合計 128 台) で補正する。MPW 脇ステアリング磁 石は最大で $\pm 0.2 \text{ mrad}$ 、六極磁石補助ステアリング磁石 は最大で $\pm 0.4 \text{ mrad}$ のキック角で補正が可能である。こ こで n 番目の磁石でキックした際に m 番目の BPM で 観測される時の応答関数は

$$R_{m,n} = \frac{\sqrt{\beta_m \beta_n}}{2\sin\left(\pi\nu\right)} \cos\left(\left|\psi_m - \psi_n\right| - \pi\nu\right) \qquad (1)$$

であるので、チューンが半整数だけずれていると応答が 正反対になってしまう。2023 年 6 月に電子ビームが初 蓄積したときにはまだ BBF によるチューンの常時測定 が開始しておらず、チューンの値が分からない中で軌道 が中心に近づくように手動でキック方向や強度を微調整 して合わせこんだ。Figure 2(a) は初蓄積時の COD であ る。長直線部の真空チェンバーは高さ約 4.5 mm しか開 口がなかったが、運良く 2 mm 程度に収まってくれてい た。COD を補正するには

$$\vec{\mathbf{x}} = \mathbf{M} \cdot \vec{\theta},\tag{2}$$

$$\mathbf{M} \equiv \begin{pmatrix} R_{1,1} & \cdots & R_{1,n} & \cdots & R_{1,128} \\ \vdots & \ddots & \vdots & & \vdots \\ R_{m,1} & \cdots & R_{m,n} & \cdots & R_{m,128} \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ R_{112,1} & \cdots & R_{112,n} & \cdots & R_{112,128} \end{pmatrix}, \quad (3)$$

を解いて $\vec{\theta}$ を求めるが、ステアリング磁石数 (128) と BPM 数 (112) が異なる非正方行列のため単純に逆行列 計算をして解を求めることはできなかった。ここでは特 異値分解 (singular value decomposition: SVD)¹を用いた。

また蓄積リングは潮汐力や気温などの外的要因によっ て地盤が変化し、周長 (*C*) が変わりうる。これは SRRF 空胴の周波数 (*f*) を

$$\frac{\Delta C}{C} = \alpha_C \left(\frac{\Delta p}{p}\right) \tag{4}$$

$$\frac{\Delta f}{f} = -\left(\alpha_C - \frac{1}{\gamma^2}\right)\frac{\Delta p}{p} \tag{5}$$

を用いて調整することで補正できる。

次項以降で続くチューンやディスパージョン、ベー タ関数などを補正し、最終的に応答がよく合うになって COD 補正を行った結果が Fig. 2(b) である。また BBA の結果も反映されている。元々±3 mm 程度の軌道のズ レがあったものが、1/10 の±0.3 mm 程度に抑え込まれ ている [7]。ユーザー運転開始後は、挿入光源の駆動な ど微少に COD が変化し続けるため、COD と周長は定周 期で自動補正を施し安定軌道を実現している。

4. チューン補正

式1にあるようにチューンが半整数ずれているとキッ クによる応答が正反対になるため、確認することが重要 である。そこで任意のステアリング磁石をわざと蹴って CODを歪ませ、どういうチューンレを仮定したときに 実応答を再現できるか評価した。評価関数として

$$\chi^2 = \sum_m \left(\Delta x_m^{\text{COD}} - \Delta x_m^{\text{Model}}(\nu)\right)^2 \tag{6}$$

をとり、 χ^2 を見ると Fig. 3 のようになり、半整数のズレ がないことが確認できた。

チューンは BBF によって常時測定されており、収束 と発散の四極電磁石シリーズの主電源 ($K_{F(D)}$)を微調整 して次式に沿って設計値 (ν_x, ν_y) = (28.17, 9.23) に合わ せた。

$$\begin{pmatrix} \Delta\nu_x \\ \Delta\nu_y \end{pmatrix} = \frac{e}{4\pi p} \begin{pmatrix} \beta_{x,F} & \beta_{x,D} \\ -\beta_{y,F} & -\beta_{y,D} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} K_F \\ K_D \end{pmatrix}$$
(7)

なおユーザー運転では Apple 型アンジュレータの駆動 によって四極成分が発生しチューンが変化する。カレン トストリップ [8] によって補正はされるものの、多少漏 れてしまうチューン変化分は定周期で自動補正を施して いる。

¹ python であれば行列計算も簡単に記述でき SVD を解くモジュー ルも存在するが、NanoTerasu では C++ ベースのプログラムで 運転しているため、C++ で行列計算を実装している。例えば EIGEN [6] を用いることで比較的簡単に SVD を実現できる。

PASJ2024 FROA07



Figure 1: Optics and magnets in one cell [7].



Figure 2: Closed orbit at the first electron beam accumulation in the storage ring (top panel), and after COD and other optics corrections (bottom panel), monitored by the 112 BPMs in the storage ring [7].

5. ディスパージョン補正

ディスパージョン (η) は SRRF 空胴の周波数をわざと 変化させ、次式のようにその差分から測定することがで きる

$$\eta = \frac{x^{-300 \,\text{Hz}} - x^{+300 \,\text{Hz}}}{\left(\frac{\Delta p}{p}\right)^{-300 \,\text{Hz}} - \left(\frac{\Delta p}{p}\right)^{+300 \,\text{Hz}}}.$$
(8)

NanoTerasu のモーメンタムコンパクションファクター を考慮すると、 $\pm 300 \, \text{Hz}$ 変えた時の運動量変化 (式 8 の 分母) は -0.0027 に対応する。ディスパージョン補正を 行う際には章 3 の COD 補正の式について $x \rightarrow \eta$ とす ればよい。ただし補正にもちいるのは 128 個のステアリ ング磁石ではなく、1 セルあたり 5 台、合計 80 台の四極 電磁石用補助電源である。主電源に対しておおよそ 20% 程度の電流を流すことができる。実際には Q01 および Q10 の箇所ではディスパージョンが小さく、ここの補助



Figure 3: Tune estimation using kicked COD changes for horizontal (upper panel) and vertical (lower panel) tune [7].

電源を変えてもディスパージョンにはほとんど影響しな いため、実質 3 台/セル=48 台で補正している。

ここまで補正が進むと、COD 補正を行っても計算予 想通りの軌道に一発で収束するようになり、チューン補 正そしてまたディスパージョン補正と繰り返して補正を 進めた。ディスパージョン補正をする前までは特定箇所 でビームロスが大きかったものの、Achromat であるべ き長直線部でディスパージョンが漏れていたことが原因 であった。

6. クロマティシティ補正

クロマティシティ (ξ) はディスパージョンを測定する ために周波数を動かした際にチューンシフトを観測して おき、そこから

$$\Delta \nu = \xi \frac{\Delta p}{p} \tag{9}$$

のようにして算出できる。当初設計電流値を六極電磁石 に流した状態では垂直方向のクロマティシティが $\xi_y \sim 0$ であった。チューン補正と同様に、収束発散の六極電磁 石シリーズの主電源を

$$\begin{pmatrix} \Delta \xi_x \\ \Delta \xi_y \end{pmatrix} = \frac{e}{2\pi p} \begin{pmatrix} \eta_{x,F} \beta_{x,F} & \eta_{x,D} \beta_{x,D} \\ -\eta_{x,F} \beta_{y,F} & -\eta_{x,D} \beta_{y,D} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_F \\ \lambda_D \end{pmatrix}$$
(10)

を解いて調整したところ、ビーム寿命が延びた。クロマ ティシティがゼロ近く、垂直方向が多少不安定になって いたせいだと考えている。ユーザー運転開始時での設定 値は (ξ_x, ξ_y) = (1.98, 1.98) とした。また SRRF 加速空 胴は設計 3.2 MV よりも低い加速電圧 2.9 MV で運転し ており [9]、クロマティシティと加速電圧を設計値から変 更して運転していることで、ビーム寿命などの悪化が懸 念された。この設定下でモーメンタムアクセプタンスを トラッキングシミュレーションによって評価すると、最 も狭いところで ±4% 程度 [7] で設計値と大差なく、ビー ム寿命への悪影響は十分小さいことが分かっている。さ らにダイナミックアパーチャの観点でも影響は問題な く、ビーム入射効率は 90% 以上を維持している [7]。

7. ベータ関数補正

ベータ関数を測定するには四極電磁石の補助電源を少しだけ動かしてチューンの変化を測定すれば

$$\beta = 4\pi \Delta \nu / \Delta K \tag{11}$$

から四極電磁石位置での値が求まる。Q03、Q06、Q08 の補助電源はディスパージョン補正で使ってしまって おり、これらを変更するとせっかく調整したディスパー ジョンも動いてしまう。したがって Q01 と Q10(セル の両端)の補助電源のみが自由度として残っているが MPW の挿入される短直線部も含めた補正を行うには不 足している。そこで LOCO [10] の手法を用いた。

まず単純に全ての電磁石に誤差がないと仮定すると、 j 番目のステアリング磁石で電子ビームを水平 (h)/垂直 (v) に蹴った時に i 番目の BPM が観測する水平 (h)/垂直 (v) に動いた時の応答関数 $R_{ii}^{hh(vv)}$ を用いて

$$\begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix}_{i} = \begin{pmatrix} R_{ij}^{hh} & 0 \\ 0 & R_{ij}^{vv} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Delta \theta_{x} \\ \Delta \theta_{y} \end{pmatrix}_{j} = \mathbf{M} \begin{pmatrix} \Delta \theta_{x} \\ \Delta \theta_{y} \end{pmatrix}_{j},$$
(12)

のように表される。左辺は観測値であり右辺の Δθ はス テアリング磁石に設定した値からキック角は分かってい るので、応答関数が求まる。これを全てのステアリング 磁石に対して水平垂直キックを1つずつ与え、COD を 取得して応答関数を求めていく。ここで応答が計算モデ ルとあっていれば式1にあるベータ関数が合っていると いうことで特に補正は不要であるが、現実はそう簡単で はなかった。

次に、計算モデルと実応答の差分がn番目の四極電磁 石の磁場強度 (Δk) および回転 ($\Delta \hat{k}$) に誤差 (個体差) が あると仮定して、M を次のように拡張した。

$$\mathbf{M}$$

$$\hat{\mathbf{M}} = \begin{pmatrix} R_{ij}^{hh} + \sum_{n}^{N} \frac{\partial R_{ij}^{hh}}{\partial k_{n}} \Delta k_{n} & \sum_{n}^{N} R_{in}^{h} R_{nj}^{v} \Delta \hat{k}_{n} \\ \sum_{n}^{N} R_{in}^{v} R_{nj}^{h} \Delta \hat{k}_{n} & R_{ij}^{vv} + \sum_{n}^{N} \frac{\partial R_{ij}^{vv}}{\partial k_{n}} \Delta k_{n} \end{pmatrix}.$$
(13)

観測された実応答がよく合うような四極電磁石の磁場強 度誤差を推定した。ここで得られた四極電磁石の磁場強 度の誤差分を補助電源によって補正してあげることで、 現実の蓄積リングは計算モデルと合うような応答を示 す。したがってベータ関数とディスパージョンを同時に 計算モデルへ近づけることができる。コミッショニング 時には、はじめに COD やチューン、ディスパージョン を、個別にではあるがおおよそ合わせていたおかげで上 記議論が成り立つ範囲までオプティクスが十分収束して おり、四極電磁石の誤差を求めることができた。実際の 計算ではここにステアリング磁石のキック強度の誤差、 回転誤差などの項をさらに加えて計算を行ったが、2023 年のコミッショニング完了時点ではこれらの誤差要因に ついての補正は入れていない。

補正前後でベータ関数においては $\pm 10\%$ 程度の差異 があったものが 1–2% 以内になった。ディスパージョン は長直線部で水平に -0.05 m 程度漏れていたものがほ とんど $\eta_x \sim 0$ とすることができた。

8. エミッタンスとエネルギー分散

最後に短直線部に設置されている3極ウィグラーとX 線ピンホールカメラ [11] を用いてビームサイズ (σ^{XPC}) を確認した。ここでエネルギー分散 (σ_E/E) とエミッタ ンス (ϵ) は

$$\sigma^{\rm XPC} = \sqrt{\left(\eta \cdot \frac{\sigma_E}{E}\right)^2 + \beta \cdot \epsilon} \tag{14}$$

で表され、 $\eta_x \neq 0$ の短直線部ではどちらか一方だけを 求めることができない。Figure 4 に実際に得られた画像 を示す。水平ビームサイズはおおよそ 84 μ m であり、エ ミッタンスを設計値 1.14 nm rad として仮定したときエ ネルギー分散は (0.00972 ± 0.0161)% と求められる [7]。 これは設計値 0.00843% と 2 σ の範囲で無矛盾であり、 約半年間で行った加速器コミッショニングでは十分な成 果を得た。

9. まとめとユーザー運転

2023 年 2 月に線型加速器でのコミッショニングが開始してから約半年後の 10 月には、ほぼ設計値通りの蓄積 リングオプティクスを達成した。その後は挿入光源の駆動時の Feedforward となるステアリング磁石の設定や、 ビームラインのコミッショニングが進み、2024 年 4 月 9 日から初のユーザー利用が開始された。4 月 21 日までの 12.3 日間で、SRRF 空胴が反射によってビームアボート したのみで、99% のユーザータイムを提供した (Fig. 5)。 PASJ2024 FROA07



Figure 4: Stored electron beam profile obtained from the XPC [7].



Figure 5: User time ratio from April 1st to 30th.

またユーザー提供当初から 159–160 mA でのトップアッ プ運転を行い、ユーザー運転期間中の 97% はトップアッ プ運転にてビームを提供することに成功した。

コミッショニングによって得られた結果は、将来建設 されていくビームライン設計や、既に利用開始されてい るビームラインなどでの放射光シミュレーションを行え るよう、SPECTRA [12] のインプットパラメータとして 使えるようまとめたものが論文 [7] に載っている。

謝辞

NanoTerasu 加速器にかかわられた全ての関係者の皆 様に感謝いたします。

参考文献

- N. Nishimori *et al.*., "Commissioning of NanoTerasu accelerator system", Proc. 20th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan (PASJ2023), Funabashi, Japan, Aug.-Sep. 2023, pp. 6-11, TUOP02, 2023.
- [2] T. Asaka *et al.*, "Installation and beam commissioning of 3 GeV linear accelerator in NanoTerasu", Proc. 20th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan (PASJ2023), Funabashi, Japan, Aug.-Sep. 2023, pp. 49-53, WEOA7, 2023.
- [3] K. Ueshima *et al.*, "Status of beam commissioning at NanoTerasu", in *Proc. IPAC'24*, Nashville, TN, USA, May 2024. doi:10.18429/JACoW-IPAC2024-TUPG40
- [4] N. Nishimori *et al.*, "Accelerator design report for 3-GeV next-generation synchrotron radiation facility", 2021. https://www.qst.go.jp/site/3gev-eng/
- [5] S. Obara *et al.*, "Construction status of the storage ring and injection magnets at the 3 GeV next-generation synchrotron radiation facility NanoTerasu", Proc. 20th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan (PASJ2023), Funabashi, Japan, Aug.-Sep. 2023, pp. 218-221, THOB11, 2023.
- [6] http://eigen.tuxfamily.org
- [7] S. Obara *et al.*, "Commissioning of a compact multibend achromat lattice: A new 3 GeV synchrotron radiation facility", preprint arXiv:2407.08925, Physics - Accelerator Physics. doi:10.48550/arXiv.2407.08925
- [8] Y. Hosaka *et al.*, "Correction of higher-order magnetic field of APPLE II undulators at NanoTerasu", Proc. 21th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan (PASJ2024), Yamagata, Japan, Jul.-Aug. 2024, FROA08, this meeting.
- [9] S. Takahashi *et al.*, "Status of RF acceleration system for NanoTerasu storage ring", Proc. 20th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan (PASJ2023), Funabashi, Japan, Aug.-Sep. 2023, pp. 200-204, THOB9, 2023.
- [10] J. Safranek, "Experimental determination of storage ring optics using orbit response measurements", *Nucl. Instrum. Methods Phys. Res., Sect. A*, vol. 388, pp. 27-36, 1997. doi:10.1016/S0168-9002(97)00309-4
- [11] K. Ueshima *et al.*, "Electron beam diagnostics system using 3-pole wiggler in NanoTerasu", Proc. 20th Annual Meeting of Particle Accelerator Society of Japan (PASJ2023), Funabashi, Japan, Aug.-Sep. 2023, pp. 163-166, THOA5, 2023.
- [12] T. Tanaka, "Major upgrade of the synchrotron radiation calculation code SPECTRA", J. Synchrotron Radiat. vol. 28, pp. 1267-1272, 2021. doi:10.1107/ S1600577521004100