Generierung des Eingangssingals für Barrier Bucket RF Systeme and der GSI



Jonas Christ, Artem Moskalew, Maximilian Nolte Jens Harzheim, M.Sc.

Projektseminar Beschleunigertechnik



Outline

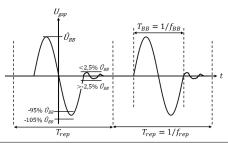
- 1 Einführung
 - Problemstellung
 - Aufbau
- 2 Gerätekommunikation
- 3 Code
 - Design
 - Vorgehensweise
 - Evaluierung
- 4 Ausblick
- 5 Quellen

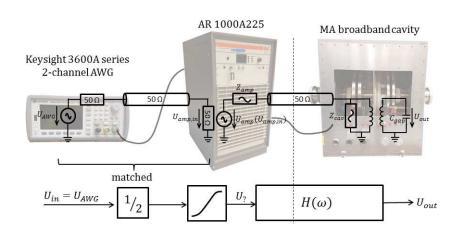
Barrier-Bucket System

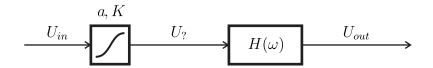
- Barrier-Bucket System :
 - Longitudinale Manipulation der Bunches

- Barrier-Bucket System :
 - Longitudinale Manipulation der Bunches
- Ziel

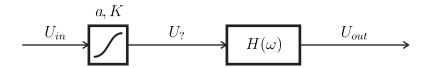
- Barrier-Bucket System :
 - Longitudinale Manipulation der Bunches
- Ziel:
 - Gap Spannung in Form einer Ein-Sinus Periode
 - Qualität das Signals





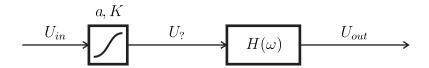


- Gegeben:
 - Lineare Übertragungsfunktion *H* bestimmt durch Pseudorauschen
 - System linear bis $\hat{U}_{BB} \approx 550 \, V$ genähert



- Gegeben:
 - Lineare Übertragungsfunktion *H* bestimmt durch Pseudorauschen
 - System linear bis $\hat{U}_{BB} \approx 550 \, V$ genähert
- Hammerstein Modell:
 - Ergänzung um eine nichtlineare Vorverzerrung mit einem Potenzreihenansatz

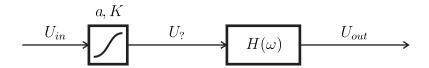
$$U_{?}(t) = \sum_{n=1}^{N} a_n \left[U_{in}(t) \right]^n \qquad \underline{U}_{out}(\omega) = H(\omega) \cdot \underline{U}_{?}(\omega)$$



- Gegeben:
 - Lineare Übertragungsfunktion *H* bestimmt durch Pseudorauschen
 - System linear bis $\hat{U}_{BB} \approx 550 \, V$ genähert
- Hammerstein Modell:
 - Ergänzung um eine nichtlineare Vorverzerrung mit einem Potenzreihenansatz

$$U_{?}(t) = \sum_{n=1}^{N} a_n \left[U_{in}(t) \right]^n \qquad \underline{U}_{out}(\omega) = H(\omega) \cdot \underline{U}_{?}(\omega)$$

- Zielsetzung :
 - Parameter an der Kennlinie zubestimmen



Dokumentation und Gerätekommunikation

Dokumentation

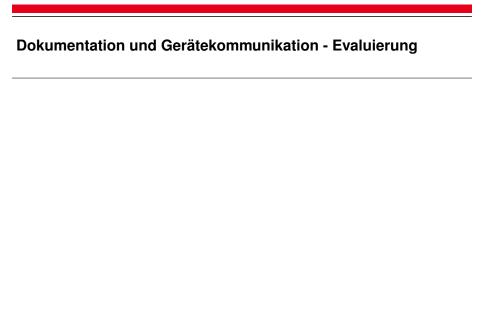
Gerätekommunikation

Dokumentation und Gerätekommunikation

- Dokumentation :
 - Handhabung der Geräte, Vorgehensweise bei Tests
 - Bedienung des Programms
 - Ausführliches Kommentieren der Code-Funktionalität
- Gerätekommunikation

Dokumentation und Gerätekommunikation

- Dokumentation :
 - Handhabung der Geräte, Vorgehensweise bei Tests
 - Bedienung des Programms
 - Ausführliches Kommentieren der Code-Funktionalität
- Gerätekommunikation :
 - Treiber und Programmer-Manuals zur Nutzung des Programms von anderen Geräten aus
 - Laufzeitoptimierung durch Abfrage von Gerätezuständen mittels VISA
 - Verbesserung der Auflösung des Signals durch Anpassung der Darstellung des Oszilloskops mittels VISA



Dokumentation und Gerätekommunikation - Evaluierung

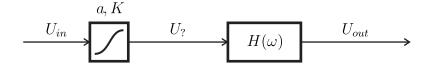
- Unvollständige Dokumentation:
 - Übergabeparameter der Funktionen dokumentieren

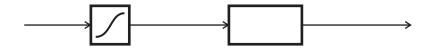
Dokumentation und Gerätekommunikation - Evaluierung

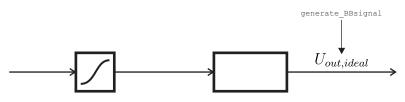
- Unvollständige Dokumentation:
 - Übergabeparameter der Funktionen dokumentieren
- Getestete Teile der Gerätekommunikation:
 - VISA-Protokoll und PyVisa Package Installation
 - Kommunikation mit AWG von anderem Laptop aus über USB

Dokumentation und Gerätekommunikation - Evaluierung

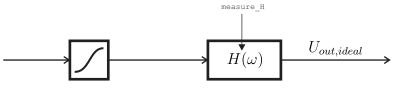
- Unvollständige Dokumentation:
 - Übergabeparameter der Funktionen dokumentieren
- Getestete Teile der Gerätekommunikation:
 - VISA-Protokoll und PyVisa Package Installation
 - Kommunikation mit AWG von anderem Laptop aus über USB
- Ausstehende Teile der Gerätekommunikation:
 - Kommunikation mit Oszilloskop von anderem Laptop
 - Laufzeit: Status-Abfrage der Geräte mit BUSY? oder *WAI
 - Anpassung der Auflösung des DSO



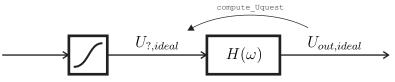




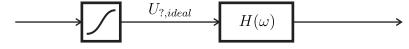
Uout_ideal = generate_BBsignal (fq_rep, fq_bb, vpp)



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
```



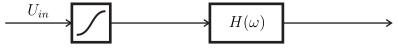
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
```



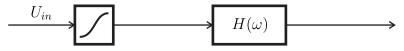
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
```

```
U_{?,ideal} \longrightarrow H(\omega) \longrightarrow
```

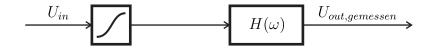
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
```



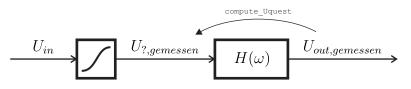
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
```



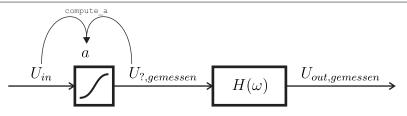
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
```



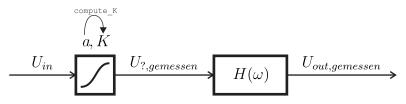
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )

H = measure_H ( )

Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )

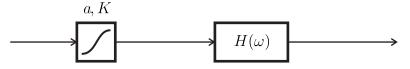
Uin = Uquest_ideal

Uout_measured = measure_Uout ( Uin )

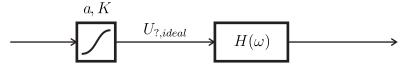
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )

a = compute_a ( Uin , Uquest_measured , N )

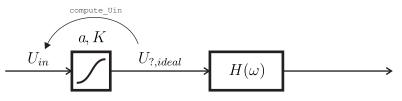
K = compute_K ( a )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
K = compute K ( a )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
K = compute K ( a )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )

H = measure_H ( )

Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )

Uin = Uquest_ideal

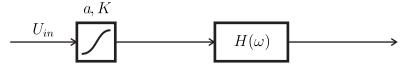
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )

Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )

a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )

K = compute_K ( a )

Uin = compute_Uin ( Uquest_ideal, K )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )

H = measure_H ( )

Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )

Uin = Uquest_ideal

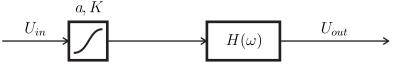
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )

Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )

a = compute_a ( Uin , Uquest_measured , N )

K = compute_K ( a )

Uin = compute_Uin ( Uquest_ideal , K )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
K = compute_K ( a )
Uin = compute_Uin ( Uquest_ideal, K )
Uout = measure_Uout ( Uin )
```

```
generate_BBsignal
measure_H
compute_Uquest
compute_Uin
measure_Uout
compute_a
compute_K
```

```
generate_BBsignal : musste implementiert werden
measure_H
compute_Uquest
compute_Uin
measure_Uout
compute_a
compute_K
```

```
generate_BBsignal : musste implementiert werden
measure_H : getH.py bereits gegeben in Python
compute_Uquest
compute_Uin
measure_Uout
compute_a
compute_K
```

```
generate_BBsignal : musste implementiert werden
measure_H : getH.py bereits gegeben in Python
compute_Uquest : zum Teil gegeben in Matlab und Python
compute_Uin
measure_Uout
compute_a
compute_K
```

```
generate_BBsignal : musste implementiert werden
measure_H : getH.py bereits gegeben in Python
compute_Uquest : zum Teil gegeben in Matlab und Python
compute_Uin : bereits gegeben in Matlab
measure_Uout
compute_a
compute_K
```

 ${\tt generate_BBsignal: muss te implementiert werden}$

 ${\tt measure_H}$: ${\tt getH.py}$ bereits gegeben in Python

compute_Uquest : zum Teil gegeben in Matlab und Python

compute_Uin : bereits gegeben in Matlab

measure_Uout : writeAWG.py und readDSO.py waren gegeben

compute_a
compute_K

 ${\tt generate_BBsignal: musste\ implementiert\ werden}$

measure_H : getH.py bereits gegeben in Python

compute_Uquest : zum Teil gegeben in Matlab und Python

compute_Uin : bereits gegeben in Matlab

measure_Uout : writeAWG.py und readDSO.py waren gegeben

compute_a : bereits gegeben in Matlab

compute_K

 ${\tt generate_BBsignal: musste\ implementiert\ werden}$

measure_H : getH.py bereits gegeben in Python

compute_Uquest : zum Teil gegeben in Matlab und Python

compute_Uin : bereits gegeben in Matlab

measure_Uout : writeAWG.py und readDSO.py waren gegeben

compute_a : bereits gegeben in Matlab

compute_K: bereits gegeben in Matlab und Python

generate_BBsignal : musste implementiert werden measure_H : getH.py bereits gegeben in Python compute_Uquest : zum Teil gegeben in Matlab und Python compute_Uin: bereits gegeben in Matlab measure_Uout : writeAWG.py und readDSO.py waren gegeben compute_a: bereits gegeben in Matlat InneareVorverzerrung CAGitHub Current Folder > helpers Name A compute_K : bereits gegeben in Matlat Param Signal2.m Param Signal pol3.m a computeUin.pv U inp3.m FFT.pv Vorverzerrung2arbarb K.m. aetH.pv MLBS.pv runme_compute.py Ill External Libraries Scratches and Consoles

Refactoring / Anpassung der Matlab-Funktionen an unser Design

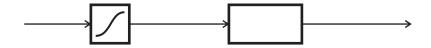
- Refactoring / Anpassung der Matlab-Funktionen an unser Design
- Portierung der Matlab-Funktionen nach Python

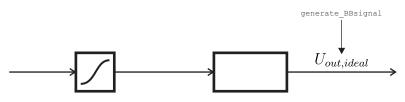
- Refactoring / Anpassung der Matlab-Funktionen an unser Design
- Portierung der Matlab-Funktionen nach Python
- Überprüfung der portierten Funktionen mithilfe von TDD

- Refactoring / Anpassung der Matlab-Funktionen an unser Design
- Portierung der Matlab-Funktionen nach Python
- Überprüfung der portierten Funktionen mithilfe von TDD
 - Momentan jeweils 10 korrespondierende **Unit Tests** in Matlab und Python

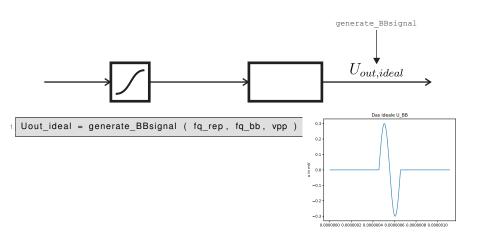
- Refactoring / Anpassung der Matlab-Funktionen an unser Design
- Portierung der Matlab-Funktionen nach Python
- Überprüfung der portierten Funktionen mithilfe von TDD
 - Momentan jeweils 10 korrespondierende **Unit Tests** in Matlab und Python
- Maximale Vorbereitung der Funktionen ohne Messaufbau dank TDD

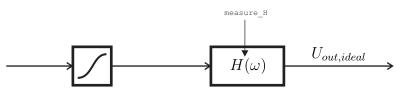
- Refactoring / Anpassung der Matlab-Funktionen an unser Design
- Portierung der Matlab-Funktionen nach Python
- Überprüfung der portierten Funktionen mithilfe von TDD
 - Momentan jeweils 10 korrespondierende **Unit Tests** in Matlab und Python
- Maximale Vorbereitung der Funktionen ohne Messaufbau dank TDD
 - Nur zum Testen von measure_Uout sind Geräte notwendig



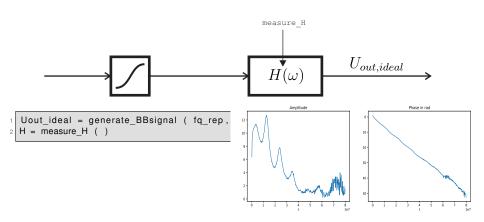


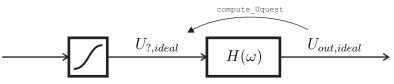
Uout_ideal = generate_BBsignal (fq_rep, fq_bb, vpp)



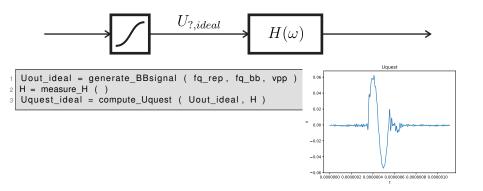


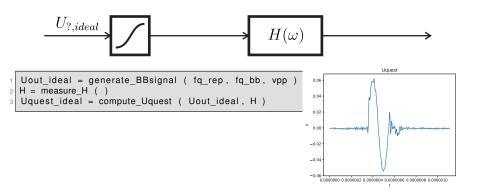
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
```

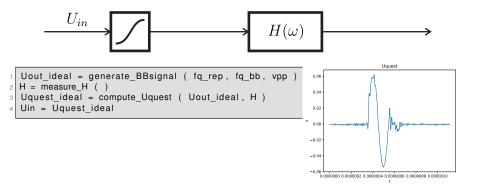


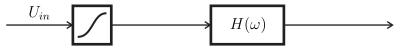


```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
```

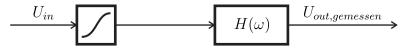




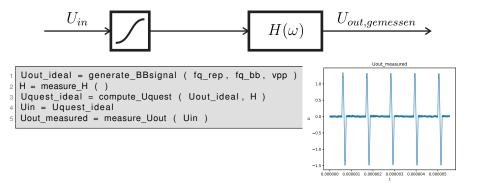


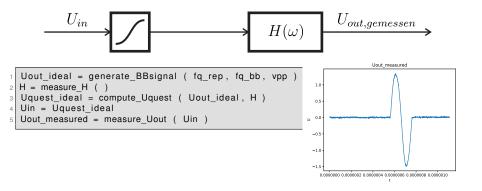


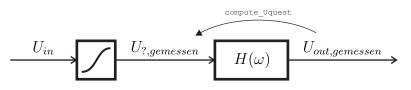
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
```



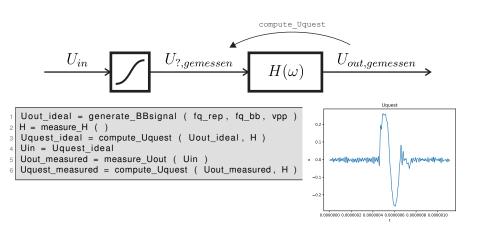
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
```

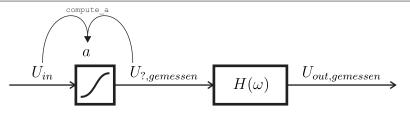




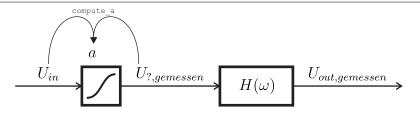


```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )
```

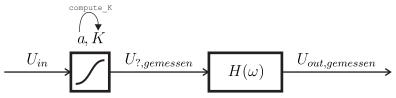




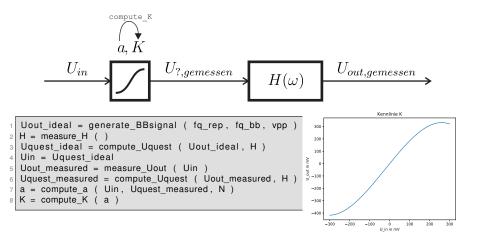
```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
```

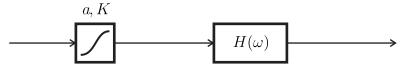


```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )
a = compute_a ( Uin , Uquest_measured , N ) > 
a = (ndarray) [ 1.98307864e+00 -5.40958985e-04 -8.37045615e-06]
```

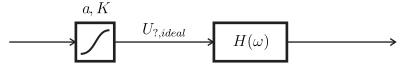


```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )
a = compute_a ( Uin , Uquest_measured , N )
K = compute_K ( a )
```

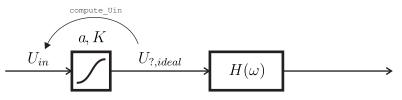




```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
K = compute K ( a )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
K = compute K ( a )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )

H = measure_H ( )

Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )

Uin = Uquest_ideal

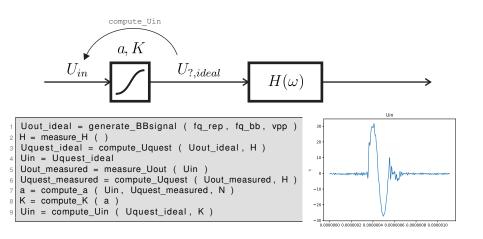
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )

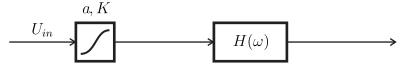
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )

a = compute_a ( Uin , Uquest_measured , N )

K = compute_K ( a )

Uin = compute_Uin ( Uquest_ideal , K )
```





```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep , fq_bb , vpp )

H = measure_H ( )

Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal , H )

Uin = Uquest_ideal

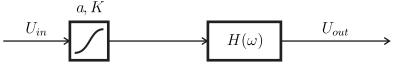
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )

Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured , H )

a = compute_a ( Uin , Uquest_measured , N )

K = compute_K ( a )

Uin = compute_Uin ( Uquest_ideal , K )
```



```
Uout_ideal = generate_BBsignal ( fq_rep, fq_bb, vpp )
H = measure_H ( )
Uquest_ideal = compute_Uquest ( Uout_ideal, H )
Uin = Uquest_ideal
Uout_measured = measure_Uout ( Uin )
Uquest_measured = compute_Uquest ( Uout_measured, H )
a = compute_a ( Uin, Uquest_measured, N )
K = compute_K ( a )
Uin = compute_Uin ( Uquest_ideal, K )
Uout = measure_Uout ( Uin )
```

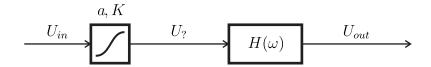
 Einbindung des RF-Data-Tools zur Beurteilung der Qualität des Ausgangssignals

- Einbindung des RF-Data-Tools zur Beurteilung der Qualität des Ausgangssignals
- Zusatz: Konvertierung der Funktionalitäten von Python in die TEMF RF-Data-Tools

Optimierung der linearen Übertragungsfunktion:

$$\underline{H}^{\text{neu}}(\omega) = \underline{H}^{\text{alt}}(\omega) \left(1 + \sigma_H \cdot \left(\frac{\underline{U}_{out,\text{mess}}(\omega)}{\underline{U}_{out,\text{ideal}}(\omega)} - 1 \right) \right)$$

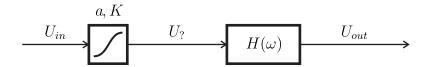
mit σ_H als Schrittweite.



Optimierung der nichtlinearen Kennlinie:

$$\Delta U_? = U_{?,\text{mess}} - U_{?,\text{berechnet}} = \sum_n \tilde{a}_n U_{in}^n$$
 $a_n^{\text{neu}} = a_n^{\text{alt}} + \sigma_a \cdot \tilde{a}_n$

mit σ_a als Schrittweite.



Überlegungen

Überlegungen

■ Reihenfolge der Optimierung: Parallele Iteration ⇔ alternierende Iteration von H und K

Überlegungen

- Reihenfolge der Optimierung: Parallele Iteration ⇔ alternierende Iteration von H und K
- Einfluss von *K* auf das Spektrum von *U*? und damit auf Optimierung von *H* durch Oberschwingungen bei Potenzierung des Eingangssignals

Quellen

- Denys Bast, Armin Galetzka, "Projektseminar Beschleunigertechnik", 2017
- Jens Harzheim et al., "Input Signal Generation For Barrier Bucket RF Systems At GSI",
- Kerstin Gross et al., "Test Setup For Automated Barrier Bucket Signal Generation", 2017