

MESURE DU PROFIL TRANSVERSAL PAR LA RADIATION SYNCHROTRONIQUE
AU PS - CONTROLE CENTRAL
COMPTE RENDU - REUNION DU 15.3.88

Présents : S. Battisti, G.P. Benincasa, R. Cappi, C. Dehavay, W. Heinze,
K. Priestnall, J.P. Riunaud

- S. Battisti présente le projet dans son ensemble (voir copies de transparents joints).

Le contrôle comprend trois parties :

- l'observation du signal vidéo provenant de la caméra vidéo qui sera faite via le SOS - VIDEO;
- la mesure du profil longitudinal qui sera réalisée par le même équipement utilisé actuellement pour le "wall current monitor";
- la mesure du profil transversal qui utilisera le même système de traitement des données (HP) que pour EPA.

- Les tâches qui doivent être réalisées sont les suivantes.

TIMING - le principe est le même que celui de EPA avec les particularités suivantes :

START MESURE - soit par le train du PS, soit par une impulsion à l'injection, soit par une impulsion à l'éjection;

CHOIX DU BUCKET - il est fait par le train RF/h (START) et le train RF (CLOCK). (Au PS il n'y a qu'un train RF/h synchrone avec un bucket.)

Remarque - le timing est nécessaire même pour la mesure en local à partir du HP.

INTERFACE HP/CAMAC pour les données. Cet interface par HP IB est aujourd'hui opérationnel (F. Giudicci, K. Priestnall).

LOGICIEL CENTRAL DE CONTROLE. Celui-ci reste à définir. Afin d'homogénéiser les demandes pour EPA et PS les requêtes pour EPA devraient être explicitées par écrit.

Une réunion est décidée pour le 12 avril où

C. Dehavay présentera une proposition pour le timing

F. Giudicci présentera les requêtes pour l'application de EPA.

INVITATION

MARDI 12 avril 1988 à 09 heures
GRANDE SALLE DE CONFERENCE PS

S. Battisti

Distribution

G.P. Benincasa
R. Cappi
C. Dehavay
B. Frammery
F. Giudicci
W. Heinze
E. Marcarini
J.P. Potier
K. Priestnall
J.P. Riunaud

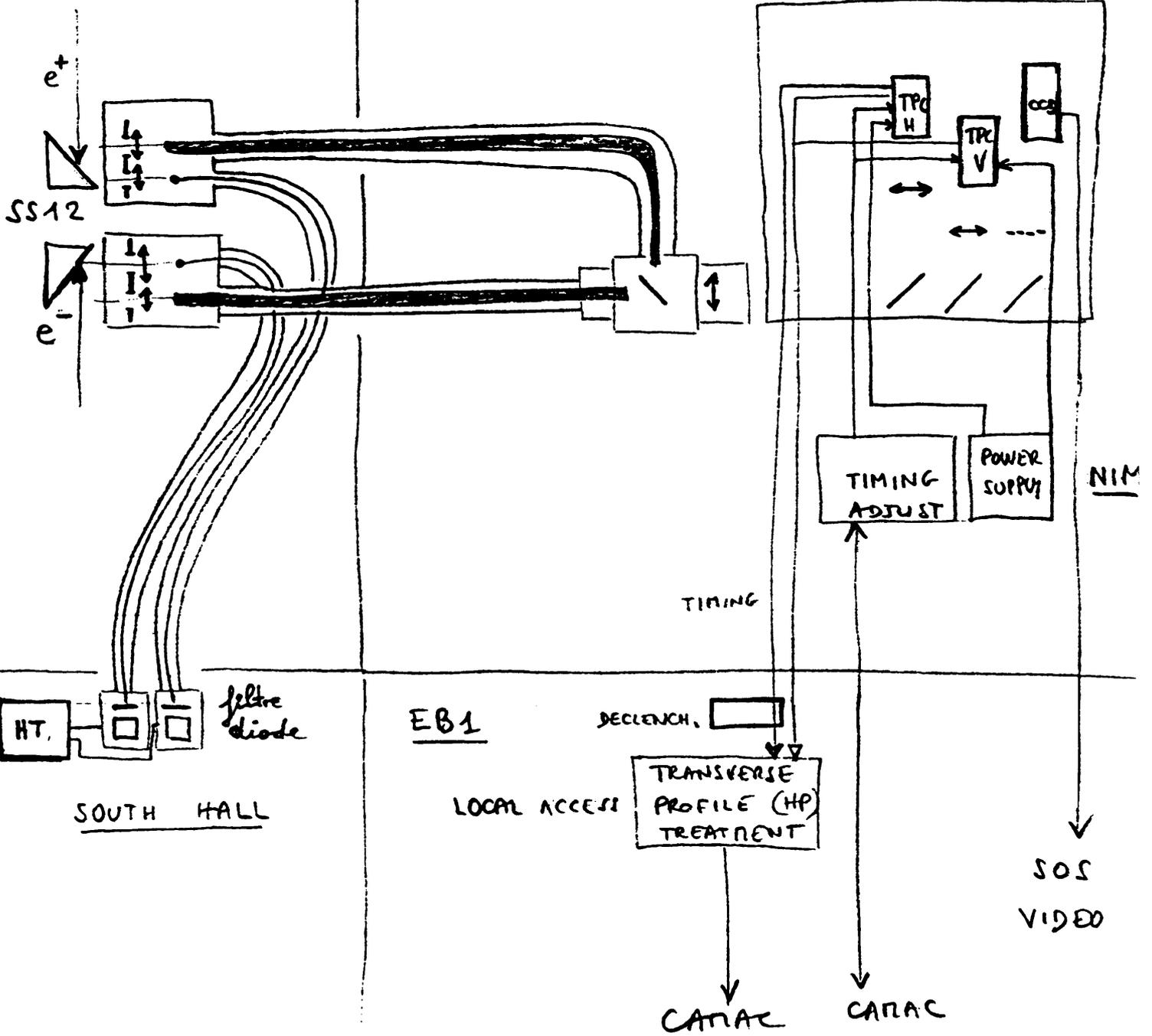
Pour information

J.P. Delahaye
J.H.B. Madsen
F. Perriollat
E. Sigaud
D. Simon
J.C. Thomy

PS MSR

RING

NORTH HALL



S.A. Re 3-3-88.

5.1 Transverse Profile Camera ¹³

5.1.1 TPC Description (Fig. 5.2)

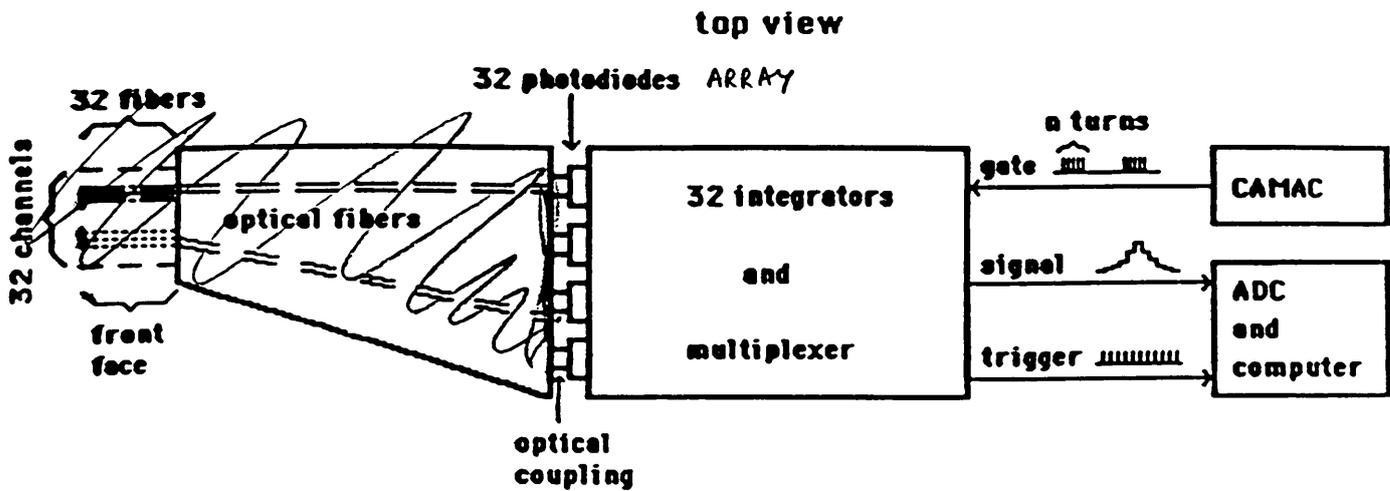


Figure 5.2: Transverse profile camera

The TPC performs the following functions:

measurement of one transverse profile of a bunch. To improve signal over noise ratio, an integration on the same bucket (b) for n consecutive turns can be selected ($1 < n < 200$). The bucket number can be chosen too, $1 < b < 8$.

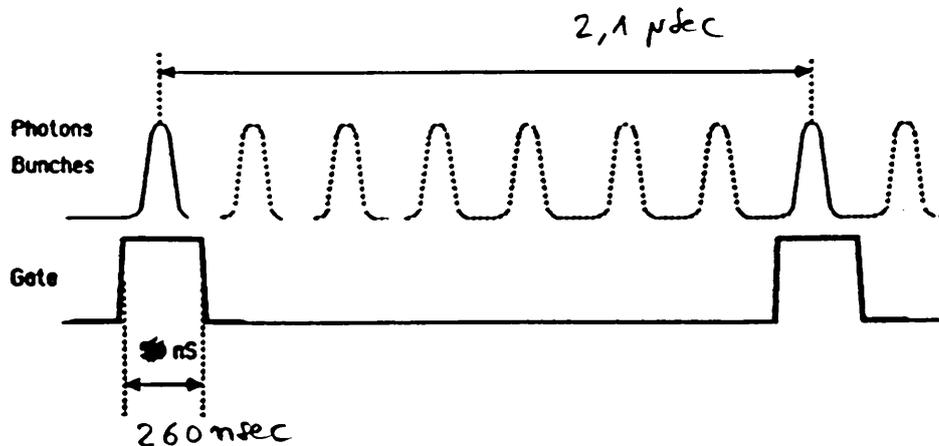


Figure 5.3: TPG gate

- . storage of one profile every millisecond. The total number of stored profiles is $N < 1000$ (adjustable).
- . treatment of the data in off-line mode to elaborate a spline and a gaussian fit