



(10) **DE 10 2007 006 324 B4** 2011.04.28

(12) **Patentschrift**

(21) Aktenzeichen: **10 2007 006 324.7**
(22) Anmeldetag: **08.02.2007**
(43) Offenlegungstag: **21.08.2008**
(45) Veröffentlichungstag
der Patenterteilung: **28.04.2011**

(51) Int Cl.: **H01F 6/00 (2006.01)**

Innerhalb von drei Monaten nach Veröffentlichung der Patenterteilung kann nach § 59 Patentgesetz gegen das Patent Einspruch erhoben werden. Der Einspruch ist schriftlich zu erklären und zu begründen. Innerhalb der Einspruchsfrist ist eine Einspruchsgebühr in Höhe von 200 Euro zu entrichten (§ 6 Patentkostengesetz in Verbindung mit der Anlage zu § 2 Abs. 1 Patentkostengesetz).

(73) Patentinhaber:
Bruker BioSpin AG, Fällanden, CH

(74) Vertreter:
**Kohler Schmid Möbus Patentanwälte, 70565
Stuttgart**

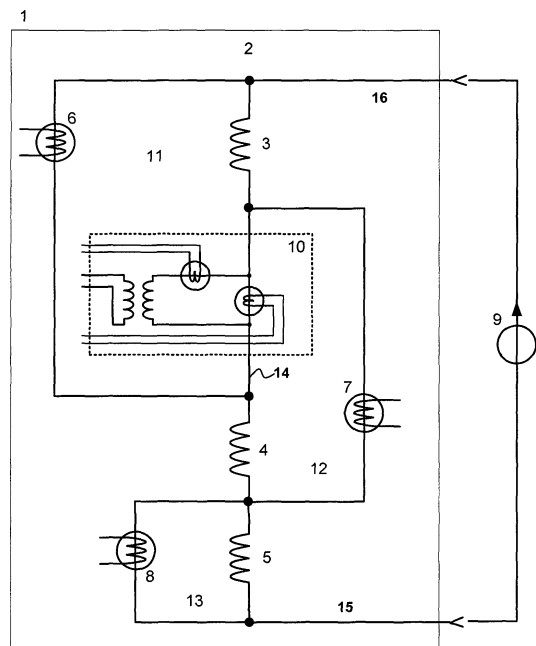
(72) Erfinder:
**Spreiter, Rolf, Dr., Zürich, CH; Vonlanthen, Patrik,
Schwerzenbach, CH**

(56) Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:

DE	100 65 420	C2
DE	103 58 549	A1
DE	14 64 944	A
US	2006/01 03 385	A1
US	35 22 512	A

(54) Bezeichnung: **Magnetspulensystem mit aktiver Driftkompensation für zwei unabhängige Strompfade**

(57) Hauptanspruch: Magnetspulensystem (2), das bei einer kryogenen Temperatur zumindest teilweise supraleitend ist, mit mindestens zwei in Serie geschalteten Teilspulen (3, 4, 5), die jeweils von einem supraleitenden Schalter (6, 7, 8) überbrückt sind, so dass die Teilspulen bei geschlossenen supraleitenden Schaltern (6, 7, 8) unabhängige Stromkreise (11, 12, 13) bilden, dadurch gekennzeichnet, dass zwei Stromkreise (11, 12) einen gemeinsamen Abschnitt aufweisen, und dass eine Flusspumpe (10) vorgesehen ist, die in dem gemeinsamen Abschnitt (14) der Stromkreise (11, 12) zweier Teilspulen (3, 4) geschaltet ist, wobei die Flusspumpe (10) im Betriebszustand von der Summe der Ströme der zwei Teilspulen (3, 4) durchflossen wird.



Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Magnetspulensystem, das bei einer kryogenen Temperatur zumindest teilweise supraleitend ist, mit mindestens zwei in Serie geschalteten Teilsulen, die jeweils von einem supraleitenden Schalter überbrückt sind, so dass die Teilsulen bei geschlossenen supraleitenden Schaltern unabhängige Stromkreise bilden.

[0002] Ein derartiges Magnetspulensystem ist bekannt aus US 2006/0066429 A1.

[0003] Durch eine Serieschaltung von mehreren supraleitenden Spulen, bei der jede Spule durch einen supraleitenden Schalter überbrückt ist, ist es möglich, die Spulen über eine einzige Stromquelle und ein einziges Paar von Stromzuleitungen sequentiell mit individuellen Strömen zu laden. Sind die Spulen voneinander magnetisch entkoppelt, kann jede Spule mit ihrem Strom direkt geladen werden. Dieses Prinzip wird üblicherweise zum Laden von Shimspulen verwendet, welche so ausgelegt sind, dass sie untereinander nicht koppeln. Ist dies nicht der Fall, müssen die Koppelungen berücksichtigt werden und die Reihenfolge beim Laden muss eingehalten werden.

[0004] Dasselbe Prinzip wird auch angewendet um Teilsulen eines Magnetsystems mit unterschiedlichen Strömen zu laden. Dies ist insbesondere interessant, wenn ein Magnetsystem Teilsulen aus konventionellen Supraleitern (= LTS) und aus Hochtemperatur-Supraleiter (= HTS) umfasst. Durch die Benutzung unterschiedlicher Ströme in den verschiedenen Teilsulen erhält man zusätzliche Freiheitsgrade bei der Auslegung des Systems. Da die erhältlichen Dimensionen für HTS eingeschränkt sind, ist man auf diese Freiheitsgrade angewiesen, um ein optimales System auslegen zu können.

[0005] In US2006/066429A1 werden zwei Stromkreise verwendet, um einen reinen HTS- und einen reinen LTS-Stromkreis zu erhalten. Dadurch sind keine problematischen supraleitenden Verbindungen zwischen HTS und LTS notwendig und ein driftarmes System könnte so realisiert werden. Die Technologie für supraleitende Verbindungen zwischen gleichartigen Leitern ist vorhanden. Außerdem können durch die Benutzung von zwei Stromkreisen auch die oben erwähnten zusätzlichen Freiheitsgrade in der Auslegung realisiert werden.

[0006] Speziell bei der Verwendung von HTS für supraleitende Magnetsysteme, wie sie zum Beispiel für hochauflösende Kernspinresonanz Experimente verwendet werden, ist es jedoch notwendig, einen langsamen Stromverlust (Felddrift) kompensieren zu können. Falls nämlich eine HTS-Spule in Serie zu einer LTS-Spule geschaltet ist, dann sind die Verbindungen zwischen HTS und LTS (HTS-LTS Joints) oft problematisch und führen zu einer Felddrift. Falls die HTS-Spule einen eigenen Strompfad besitzt, ist die Induktivität typischerweise sehr klein. Dies führt schon bei sehr kleinen Problemen mit den Drähten oder den supraleitenden Verbindungen zu einer großen Felddrift, insbesondere da die HTS-Spule einen substantiellen Teil des Feldes beiträgt. HTS haben oft einen kleineren so genannten n -Wert als LTS. Der n -Wert beschreibt den Verlauf des Widerstands R eines Supraleiters in Abhängigkeit von dem den Supraleiter durchfließenden Strom I , was später noch näher erläutert wird. Der kleinere n -Wert der HTS bedeutet, dass unter Belastung eine höhere Felddrift resultiert, die es zu kompensieren gilt.

[0007] Aber auch für LTS-Spulen kann es wünschenswert sein, die Drift kompensieren zu können. Einerseits kann dann die Strombelastung der Drähte erhöht werden, wodurch wiederum kompaktere und kostengünstigere Systeme realisierbar sind, andererseits können im Falle von nicht perfekten supraleitenden Verbindungen oder beschädigten Drähten teure Reparaturen vermieden werden.

[0008] Das geeignete Mittel für eine solche Driftkompensation ist eine Flusspumpe. Die Driftkompensation mittels Flusspumpen ist momentan die einzige Möglichkeit, langfristig und kontinuierlich die Drift im "persistent mode" zu kompensieren, d. h. ohne dass der Magnetstrom dauernd in den Kryostaten geleitet werden muss, wie es beim Betrieb eines Magnetspulensystems im "driven mode" der Fall wäre.

[0009] Wünschenswert ist es auch, zwei unabhängige Stromkreise zu verwenden, um zusätzliche Freiheitsgrade bei der Auslegung zu erhalten. Dadurch kann man die Supraleiter besser ausnutzen und schlussendlich deshalb auch kompaktere und kostengünstigere System realisieren. Speziell die HTS sind nur in wenigen Dimensionen erhältlich und man braucht die Freiheitsgrade von unterschiedlichen Strömen und unterschiedlichen Spulenabschnitten für eine effektive Auslegung.

[0010] Möchte man beides realisieren, zwei unabhängige Stromkreise und Driftkompensation, könnte man jeden Stromkreis mit jeweils einer Flusspumpe ausstatten. Dies ist aber ein großer Aufwand, benötigt viel Platz

im Kryostaten und ist wegen der erhöhten Komplexität auch fehleranfällig. Die Steuerung der Flusspumpen wäre dann auch in doppelter Ausführung notwendig und die Feldregelung komplex. Insbesondere wäre es aufwendig zu bestimmen, welcher Anteil des Feldverlustes von welcher Teilspule herrührt. Dies zu bestimmen wäre jedoch notwendig, um die Leistung der beiden Flusspumpen korrekt zu regulieren und die einzelnen Ströme konstant zu halten. Es ist jedoch wahrscheinlich dass es mit zwei Flusspumpen zu unkontrollierten Umlagerungen von Strom von einem in den anderen Stromkreis kommen würde. Um dies zu verhindern, müsste man wiederum relativ aufwendig die Ströme der Teilspulen messen, zum Beispiel mit Hallsonden inmitten einer Messwicklung etwas außerhalb des Magneten. Es ist jedoch fraglich, ob die benötigte Genauigkeit dieser Messung erreicht werden könnte. Insgesamt erscheint diese Möglichkeit der Driftkompensation nicht praktikabel.

[0011] Es ist daher Aufgabe der Erfindung ein Magnetspulensystem mit zwei unabhängigen Stromkreisen vorzuschlagen, bei welchem auf einfache Weise eine effektive Driftkompensation durchgeführt werden kann.

[0012] Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß dadurch gelöst, dass zwei Stromkreise einen gemeinsamen Abschnitt aufweisen, und dass eine Flusspumpe vorgesehen ist, die in dem gemeinsamen Abschnitt der Stromkreise zweier Teilspulen geschaltet ist, wobei die Flusspumpe im Betriebszustand von der Summe der Ströme der zwei Teilspulen durchflossen wird.

[0013] Bei dem erfindungsgemäßen Magnetspulensystem wird also nur eine einzige Speisung (Flusspumpe) eingesetzt, welche gleichzeitig zwei Stromkreise mit unterschiedlichen Strömen stützen kann. Die Flusspumpe ist so in den supraleitenden Strompfad geschaltet, dass sie von der Summe der Ströme zweier Teilspulen durchflossen wird und auf diese Weise ein allfälliger Spannungsabfall in diesen Teilspulen von der Speisung kompensiert werden kann. Auf diese Weise kann eine Driftkompensation von zwei unabhängigen Stromkreisen erfolgen, ohne dass ein großer apparativer Aufwand betrieben werden muss.

[0014] Der Vorteil der Erfindung kommt besonders gut zur Geltung, wenn eine oder mehrere der Teilspulen zumindest teilweise aus Hochtemperatursupraleitermaterial bestehen, da bei HTS-Spulen die Technologie für supraleitende Drahtverbindungen noch problematisch ist und deshalb im Allgemeinen eine höhere Felddrift auftritt.

[0015] Das erfindungsgemäße Magnetspulensystem findet vorzugsweise in einem NMR-, MRI-, EPR- oder FTMS-Spektrometer Anwendung.

[0016] Die Ströme in den beiden gespeisten Teilspulen stellen sich in einem Verhältnis ein, so dass der Spannungsverlust in beiden Teilspulen gleich ist. Wenn eine konstante Spannung gehalten wird, stellen sich die Ströme also so ein, dass der Supraleiter in beiden Teilspulen gleich belastet wird. Ist in einer Spule zum Beispiel der kritische Strom höher als bei der Auslegung angenommen wurde, so wird dieser Draht dann mehr Strom tragen und der andere etwas entlastet werden. Dem System inhärent ist also ein Selbstregulierungsmechanismus der die Belastung in den zwei Strompfaden gleichmäßig verteilt. Ein gewisser Nachteil dieses Prinzips ist es, dass die genaue Stromverteilung, die resultieren wird, im Voraus nicht genau bekannt ist. Sie hängt ab von den effektiven kritischen Strömen und n-Faktoren der Supraleiter sowie von allfälligen Defekten oder resistiven Drahtverbindungen.

[0017] Die im Betriebszustand sich noch langsam ändernde Stromverteilung hat zur Folge dass die Spulenteile der einzelnen Stromkreise für sich eine gewisse Grundhomogenität im erzeugten Feld besitzen müssen, so dass nach den Stromumverteilungen die Gesamthomogenität immer noch genügend gut ist und sich während den Stromumverteilungen die Gesamtgradienten nicht zu schnell ändern. Eine besonders bevorzugte Ausführungsform des erfindungsgemäßen Magnetspulensystems sieht daher vor, dass die zwei Teilspulen im Probenvolumen ein hinreichend homogenes Teilmagnetfeld erzeugen, so dass trotz einer durch die Speisung verursachten Stromumverteilung innerhalb der Teilspulen ein für die Anwendung hinreichend homogenes Magnetfeld im Probenvolumen erzeugt wird, wobei insbesondere der H₂ Feldgradient des entsprechenden Teilmagnetfeldes kleiner als 0,1 Gauß/(cm² A) ist.

[0018] Der H₂-Gradient ist der Vorfaktor zum Term 2. Grad 0. Ordnung der Entwicklung des Magnetfeldprofils nach Kugelfunktionen in Zylinderkoordinaten und beschreibt den Anteil des Feldprofils längs der Magnetachse z der proportional zu z² ist.

[0019] Muss das Magnetfeld eines Magneten homogenisiert werden, wie das z. B. für NMR, MRI, EPR und FTMS Anwendungen notwendig ist, so muss in erster Linie der H₂-Gradient des Magneten minimiert werden. Dies kann zum Beispiel durch kombinieren von Teilspulen mit positiven und negativen H₂-Gradienten erreicht

werden. Eine Abweichung der Ströme vom Wert für den die Teilspulen ausgelegt wurden, kann dann die Gesamthomogenität so weit verschlechtern, dass das System unbrauchbar wird.

[0020] Wenn der H₂-Gradient des entsprechenden Teilmagnetfeldes einer Teilspule kleiner als 0,1 Gauß/(cm²A) ist, wie oben beschrieben, kann der H₂-Gradient des Gesamtsystems mit den Raumtemperaturshims korrigiert werden. Bei einer angenommenen typischen Stromdifferenz von 10 A resultiert dann maximal ein H₂ Gradient von 1 Gauß/cm², was in etwa dem halben maximal möglichen Strom in einem typischen Raumtemperaturshimsystem für den Z₂ Shim entspricht. Der H₂ Gradient einer Teilspule kann zum Beispiel durch die Verwendung einer Notch-Struktur im Wickelpaket reduziert werden. Dazu kann beispielsweise ein Bereich in der Mitte des Wickelpaketes in der Stromdichte reduziert werden, indem in diesem Bereich keine oder weniger Strom führende Windungen vorgesehen sind.

[0021] Vorteilhafterweise ist eine oder sind mehrere der Teilspulen weitgehend von den anderen Teilspulen induktiv entkoppelt. Einerseits ist dann das Laden mit der externen Stromquelle einfacher, da die Teilspulen nacheinander mit dem entsprechenden Strom geladen werden können, ohne die Ströme in den anderen Teilspulen stark zu beeinflussen. Andererseits könnten sich bei einem Quench einer Teilspule ohne Entkoppelung gefährlich hohe Ströme in anderen Teilspulen induktiv aufbauen und diese Teilspulen sogar zerstören.

[0022] Die Induktivität des Magnetspulensystems, bestehend aus mehreren Teilspulen, kann durch eine symmetrische Induktivitätsmatrix L_{ij} werden, wobei die Diagonalelemente der Matrix den Eigeninduktivitäten der Teilspulen entsprechen und die Nichtdiagonalelemente die Koppelung zwischen zwei Teilspulen beschreiben. Die Koppelung zwischen zwei Teilspulen ist klein, wenn das entsprechende Nichtdiagonalelement mindestens einen Faktor 5 kleiner ist als die entsprechenden Diagonalelemente: $L_{kk} \geq 5 \cdot L_{ki} = 5 \cdot L_{ik}$ für alle i , mit $i \neq k$. Die Teilspulen werden dann als "induktiv entkoppelt" bezeichnet.

[0023] Eine spezielle Ausführungsform des erfindungsgemäßen Magnetspulensystems sieht vor, dass eine oder mehrere der Teilspulen in Unterabschnitte unterteilt sind, welche in Serie geschaltet sind.

[0024] Bei einer vorteilhaften Weiterbildung dieser Ausführungsform sind die Unterabschnitte zumindest teilweise auf unterschiedlichen Radien angeordnet sind. Das Verteilen von Unterabschnitten einer Teilspule auf verschiedenen Radien kann zur Reduzierung des H₂-Gradienten einer Teilspule dienen, wenn die Unterabschnitte so positioniert werden, dass sich die H₂ Gradienten der Spulenabschnitte teilweise kompensieren.

[0025] Bei einer besonders bevorzugten Ausführungsform sind die Unterabschnitte zumindest teilweise entgegengesetzt polarisiert und wirken dann als aktive Abschirmung des Streufeldes.

[0026] Die Erfindung betrifft auch eine Magnetanordnung mit einem erfindungsgemäßen Magnetspulensystem welches in einem Kryostaten mit mindestens einer kryogenen Kammer angeordnet ist, wobei ein gemeinsames Netzgerät für die Teilspulen angeschlossen werden kann, mit dem die Teilspulen über zwei gemeinsame Zuleitungen nacheinander mit unterschiedlichen Strömen geladen werden können.

[0027] Bei einer bevorzugten Ausführungsform dieser Magnetanordnung ist die Flusspumpe in der gleichen kryogenen Kammer wie das Magnetspulensystem angeordnet.

[0028] Die Erfindung umfasst auch ein Verfahren zum Betrieb eines erfindungsgemäßen Magnetspulensystems, bei dem zum Laden der Teilspulen die Stromkreise mit einem externen Ladegerät verbunden werden und die Betriebsströme der Stromkreise, welche die Flusspumpe enthalten, so gewählt werden, dass diese beiden Stromkreise nach Entfernen des externen Ladegerätes und Einschalten der Flusspumpe ihre Betriebsströme um höchstens 10% ändern bis der stationäre Zustand erreicht ist.

[0029] Weitere Vorteile der Erfindung ergeben sich aus der Beschreibung und der Zeichnung. Ebenso können die vorstehend genannten und die weiter aufgeführten Merkmale je für sich oder zu mehreren in beliebigen Kombinationen Verwendung finden. Die gezeigten und beschriebenen Ausführungsformen sind nicht als abschließende Aufzählung zu verstehen, sondern haben vielmehr beispielhaften Charakter für die Schilderung der Erfindung.

[0030] Es zeigen:

[0031] [Fig. 1](#) einen Schaltplan eines erfindungsgemäßen Magnetspulensystems mit einer Driftkompensation; und

[0032] [Fig. 2](#) einen Schaltplan eines Magnetspulensystems gemäß dem Stand der Technik ohne Driftkompensation.

[0033] [Fig. 1](#) zeigt ein erfindungsgemäßes Magnetspulensystem **2**, das in einer kryogenen Kammer **1** angeordnet ist. Das Magnetspulensystem **2** umfasst drei supraleitende Teilspulen **3, 4, 5**, die in Serie geschaltet sind. Jede der Teilspulen **3, 4, 5** ist mit einem supraleitenden Schalter **6, 7, 8** überbrückt. Die Teilspulen **3, 4, 5** bilden so bei geschlossenen supraleitenden Schaltern **6, 7, 8** unabhängige Stromkreise **11, 12, 13**. Das Magnetspulensystem **2** ist zumindest teilweise supraleitend, d. h. es kann resistive Anteile aufweisen, die eine Drift zur Folge haben. Diese resistiven Anteile können beispielsweise auftreten, wenn die supraleitenden Teilspulen nahe an der kritischen Stromstärke betrieben werden. Es ist jedoch auch denkbar, dass in dem Magnetspulensystem **2** verwendete Joints defekt oder resistiv gelötet sind, und somit eine Drift verursachen.

[0034] Zum Laden des Magnetspulensystems **2** wird ein Netzgerät **9** über ein Paar von Stromzuleitungen **15, 16** an das Magnetspulensystem **2** angeschlossen. Durch Schließen von einem oder mehreren der supraleitenden Schalter **6, 7, 8** kann der Ladevorgang der von den jeweiligen geschlossenen Schaltern überbrückten Teilspulen unterbrochen werden, während der Ladevorgang der Teilspulen, deren Schalter nicht geschlossen sind, weitergeführt werden kann. Auf diese Weise können die Teilspulen **3, 4, 5** auf verschiedene Betriebsströme aufgeladen werden. Dies ist auch mit dem aus dem Stand der Technik bekannten Magnetspulensystem **2'** möglich, welches in [Fig. 2](#) dargestellt ist.

[0035] Im Gegensatz zu dem bekannten, in [Fig. 2](#) gezeigten Magnetspulensystem **2** sind die Teilspulen **3, 4, 5** bei dem erfindungsgemäßen Magnetspulensystem **2** so überbrückt, dass die Stromkreise **11, 12** der Teilspulen **3, 4** einen gemeinsamen Abschnitt **14** aufweisen. Bei den Teilspulen **3, 4, 5** kann es sich um HTS- oder LTS-Spulen handeln. Vorzugsweise wird eine der beiden Teilspulen **3, 4**, deren Stromkreise **11, 12** den gemeinsamen Abschnitt **14** aufweisen, aus HTS-Material gefertigt sein, während die andere Teilspule eine LTS-Spule ist.

[0036] In dem gemeinsamen Abschnitt **14** ist eine Flusspumpe **10** vorgesehen, welche sowohl die Teilspule **3** als auch die Teilspule **4** speist. Auf diese Weise können mit nur einer einzigen Flusspumpe **10** zwei Teilspulen gespeist und somit auf effektive Weise die im Magnetspulensystem auftretende Drift von zwei Teilspulen, welche mit unterschiedlichen Strömen betrieben werden können, gleichzeitig kompensiert werden. In [Fig. 1](#) ist eine spezielle Bauart einer Flusspumpe **10** gezeigt, es sind aber auch andere Ausführungsformen von Flusspumpen einsetzbar.

[0037] Mit dem erfindungsgemäßen Magnetspulensystem können somit auch nicht perfekte HTS-LTS, LTS-LTS oder HTS-HTS Joints eingesetzt werden, ohne dass dadurch durch eine starke Drift das Magnetsystem unbrauchbar wird.

[0038] Zur Feldstabilisierung des Gesamtsystems wird einzig die Spannung der Speisung geregelt. Bei einer typischen Flusspumpe ist diese Spannung sehr klein und bewegt sich im Bereich 0 ... 0.1 mV. Typischerweise wird eine der Teilspulen **3, 4** eine viel kleinere Induktivität haben als die andere Teilspule, da z. B. eine Teilspule mit HTS nur für den innersten Teil des Magnetspulensystems **2** verwendet wird und demzufolge eine kleine Induktivität besitzen wird. Regelt man ein solches System aus großer und kleiner Induktivität über eine gemeinsame Spannung, so wird immer zuerst die Teilspule mit der kleinen Induktivität reagieren um das Sollfeld zu halten und danach finden mit großer Zeitkonstante Stromumverteilungen statt bis der Gleichgewichtszustand erreicht ist. Eine Spule mit kleiner Induktivität zu haben ist von Vorteil, da dadurch das System schneller reagiert als wenn die Flusspumpe über dem ganzen Magneten betrieben wird. Somit kann das Feld besser geregelt werden.

[0039] Beim Laden der Teilspulen **3, 4** werden die Ströme in den Teilspulen **3, 4** so angepasst, dass die beiden Stromkreise **11, 12**, in denen sich die Teilspulen **3, 4** befinden, die gleiche Spannung zur Aufrechterhaltung konstanter Ströme benötigen. Zwar besitzt das System einen Selbstregulierungsmechanismus, wobei sich die Ströme in den unabhängigen Stromkreisen prinzipiell selbst so einstellen, dass der Spannungsverlust in beiden Teilspulen gleich ist, jedoch spielt sich diese Stromumverteilung auf einer Zeitskala von Monaten oder Jahren ab, so dass beim Laden eine erste, grobe Einstellung der benötigten Ströme notwendig ist, wie im Folgenden beschrieben:

[0040] Ein realer Supraleiter besitzt einen Restwiderstand, der umso größer wird, je näher man sich dem kritischen Strom I_c nähert. Der Spannungsabfall pro Meter Leiterlänge kann mit folgender Gleichung angenähert werden:

$$U = 10 \frac{\mu V}{m} \cdot L \cdot \left(\frac{I}{I_c} \right)^n$$

wobei der kritische Strom I_c so definiert ist, dass bei einem Strom $I = I_c$ pro Meter Leiterlänge eine Spannung von $10 \mu V$ abfällt. L ist die Länge des Leiters und der Exponent n wird n -Faktor genannt und hat für übliche Supraleitermaterialien einen Wert in der Größenordnung von 20 bis 40. Da der kritische Strom I_c und der n -Faktor Funktionen der magnetischen Feldstärke sind und diese Feldstärke vom Ort in der Spule abhängt, muss über die Leiterlänge integriert werden. Für den totalen Spannungsabfall einer Spule erhält man dann:

$$U_t = 10 \frac{\mu V}{m} \int_0^{L_1} \left(\frac{I}{I_c(x)} \right)^{n(x)} dx$$

[0041] Will man mit zwei Teilspulen ein gewisses Sollfeld B_{tot} erreichen, wobei in beiden Teilspulen der gleiche Spannungsabfall auftreten soll, so müssen die folgenden zwei Gleichungen erfüllt sein:

$$\int_0^{L_1} \left(\frac{I_1}{I_{c1}(x)} \right)^{n1(x)} dx = \int_0^{L_2} \left(\frac{I_2}{I_{c2}(x)} \right)^{n2(x)} dx, \quad \text{und}$$

$$A_1 I_1 + A_2 I_2 = B_{tot},$$

wobei A_1 und A_2 die generierten Feldstärken im Probenvolumen pro Ampere Strom der jeweiligen Teilspule sind. Aus den obigen 2 Gleichungen lassen sich dann numerisch die benötigten Betriebsströme I_1 und I_2 der Teilspulen bestimmen. Das Ermitteln der Ströme auf diese Art und Weise wird natürlich nie ganz exakt sein, da die Materialeigenschaften des Supraleiters auch nicht exakt bekannt sind.

[0042] Die Abweichung der Ströme vom idealen Wert der obigen Formeln hat Abweichungen in der Homogenität zur Folge, da die Teilspulen für sich alleine typischerweise eine schlechtere Homogenität haben als das gesamte Magnetpulensystem, speziell der H2 Gradient. Das System muss so dimensioniert sein, dass diese Abweichung entweder toleriert werden kann, oder von einem Raumtemperaturshimsystem, wie es typischerweise für NMR Spektrometer zur Anwendung kommt, korrigiert werden kann. Wenn eines dieser Kriterien erfüllt ist, wird das Magnetfeld im Probenvolumen als hinreichend homogen angesehen. Die Abweichung von der idealen Stromverteilung darf den H2 Gradienten um maximal 1 Gauß/cm^2 verändern damit das obige Kriterium erfüllt ist. Es ist sinnvoll die Teilspulen so auszulegen, dass der Feldgradient der Teilspulen kleiner als $0.1 \text{ Gauß/(cm}^2\text{A)}$ ist. Dann kann eine Stromabweichung nach dem Laden von 10 A toleriert werden, da der dadurch verursachte H2 Gradient etwa mit dem halben Maximalstrom eines typischen Raumtemperaturshimsystems kompensiert werden kann, so dass man in der Praxis sicher keine Probleme hat einen genügend genauen Anfangsladestand zu erreichen. Eine Bedingung hierfür ist, dass die Materialparameter der Supraleiter relativ gut bekannt sind, was mit den heutigen Messmethoden jedoch kein Problem darstellt.

[0043] An einem Modellbeispiel wird das Verhalten der erfindungsgemäßen Anordnung erläutert. Die Simulation wurde mit der Software Simplorer Version 7.0 durchgeführt. Das Modellsystem besteht aus den zwei Teilspulen **3** und **4** mit unterschiedlichen Betriebsströmen und der gemeinsamen Flusspumpe **10**. Die Teilspule **3** ist aus HTS gefertigt, während dem die Teilspule **4** aus konventionellem Supraleiter (LTS) gewickelt ist. Folgende Parameter wurden für die Teilspulen verwendet.

	Teilspule 3 (HTS)	Teilspule 4 (LTS)
Induktivität	1 H	140 H
Betriebsstrom	119.836 A	244.968 A
Index n	20	40
I_c	170 A	350 A
Widerstand R_s bei I_c	0.1 mΩ	2 mΩ
Generiertes Feld pro A	0.9 MHz/A	2.418 MHz/A

[0044] Zur Vereinfachung der Simulation wurde eine integrierte Form der Strom-Spannungsrelation verwendet. Dies ist natürlich nur eine Näherung, beschreibt aber qualitativ das Verhalten der Spulen.

$$U = R_s \cdot \left(\frac{I}{I_c} \right)^n.$$

[0045] Die beiden Spulen werden als voneinander entkoppelt angenommen und die Flusspumpe generiere eine konstante Stützspannung von 11 μ V. Die Parameter wurden so gewählt, dass das System stationär bleibt, das heißt, der Spannungsverlust durch den endlichen n-Wert wird für beide Teilspulen durch die von der Flusspumpe generierte Spannung kompensiert. Das resultierende Gesamtfeld entspricht dann 700.186 MHz NMR Protonenfrequenz.

[0046] Wir nehmen jetzt an, dass der Supraleiter der HTS-Spule einen kritischen Strom I_c hat, der 10 A über dem für die Berechnung verwendeten Wert liegt, also $I_c = 180$ A. Die HTS-Spule lädt sich dann innerhalb von 13 Tagen auf 126.55 A auf und das resultierende Feld steigt auf 706.225 MHz. Die Stützspannung muss deswegen auf 4 μ V reduziert werden, damit die LTS-Spule stationär bleibt und das Sollfeld in diesem Fall gehalten wird. Als nächstes folgt ein Ausgleichsprozess zwischen den beiden Teilspulen, der sehr langsam ist und sich über Jahre hinzieht. Die LTS-Spule entlädt sich sehr langsam und die Stützspannung muss sukzessive wieder auf 8.5 μ V erhöht werden, bis ein neuer stationärer Zustand erreicht ist. Die Ströme sind dann neu verteilt und betragen neu 125.0 A für den HTS und 242.97 A für den LTS. Die HTS-Spule, deren Leiter besser als erwartet ist, muss ca. 5.2 A zusätzlichen Strom tragen, dafür wird die LTS-Spule in diesem Fall um 2 A entlastet.

[0047] Das Beispiel zeigt, dass Abweichungen der Materialparameter von den für die Auslegung verwendeten Werten eine Stromumverteilung zwischen den Teilspulen bewirken. Diese Stromumverteilungen sind sehr träge und werden vom Anwender des Systems gar nicht bemerkt.

Bezugszeichenliste

1, 1'	kryogene Kammer
2, 2'	Magnetspulensystem
3, 3'	Teilspule
4, 4'	Teilspule
5, 5'	Teilspule
6, 6'	supraleitender Schalter
7, 7'	supraleitender Schalter
8, 8'	supraleitender Schalter
9, 9'	Netzgerät
10	Flusspumpe
11, 11'	Stromkreis
12, 12'	Stromkreis
13, 13'	Stromkreis
14	gemeinsamer Abschnitt der Stromkreise 11 und 12

Patentansprüche

1. Magnetspulensystem (2), das bei einer kryogenen Temperatur zumindest teilweise supraleitend ist, mit mindestens zwei in Serie geschalteten Teilspulen (3, 4, 5), die jeweils von einem supraleitenden Schalter (6, 7, 8) überbrückt sind, so dass die Teilspulen bei geschlossenen supraleitenden Schaltern (6, 7, 8) unabhängige Stromkreise (11, 12, 13) bilden, **dadurch gekennzeichnet**, dass zwei Stromkreise (11, 12) einen gemeinsamen Abschnitt aufweisen, und dass eine Flusspumpe (10) vorgesehen ist, die in dem gemeinsamen Abschnitt (14) der Stromkreise (11, 12) zweier Teilspulen (3, 4) geschaltet ist, wobei die Flusspumpe (10) im Betriebszustand von der Summe der Ströme der zwei Teilspulen (3, 4) durchflossen wird.

2. Magnetspulensystem (2) nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass eine oder mehrere der Teilspulen (3, 4, 5) zumindest teilweise aus Hochtemperatursupraleitermaterial bestehen.

3. Magnetspulensystem (2) nach einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine oder mehrere der Teilspulen (3, 4, 5) weitgehend von den anderen Teilspulen induktiv entkoppelt ist.

4. Magnetspulensystem (2) nach einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine oder mehrere der Teilspulen (3, 4, 5) in Unterabschnitte unterteilt sind, welche in Serie geschaltet sind.

5. Magnetspulensystem (2) nach Anspruch 4 dadurch gekennzeichnet, dass Unterabschnitte zumindest teilweise auf unterschiedlichen Radien angeordnet sind.
6. Magnetspulensystem (2) nach Anspruch 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Unterabschnitte zumindest teilweise entgegengesetzt polarisiert sind und diese dann als aktive Abschirmung des Streufeldes wirken.
7. Magnetanordnung mit einem Magnetspulensystem (2) nach einem der vorhergehenden Ansprüche, welches in einem Kryostaten mit mindestens einer kryogenen Kammer angeordnet ist, wobei ein gemeinsames Netzgerät (9) für die Teilsulen (3, 4, 5) vorgesehen ist, welches mit den Teilsulen (3, 4, 5) über zwei gemeinsame Zuleitungen verbunden ist.
8. Magnetanordnung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Flusspumpe (10) in der gleichen kryogenen Kammer (1) wie das Magnetspulensystem (2) angeordnet ist.
9. Verfahren zum Betrieb eines Magnetspulensystems nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass zum Laden der Teilsulen (3, 4, 5) die Stromkreise (11, 12, 13) mit einem externen Ladegerät (9) verbunden werden und die Betriebsströme der Stromkreise (11, 12), welche die Flusspumpe enthalten, so gewählt werden, dass diese beiden Stromkreise (11, 12) nach entfernen des externen Ladegerätes (9) und einschalten der Flusspumpe (10) ihre Betriebsströme um höchstens 10% ändern bis der stationäre Zustand erreicht ist.
10. Verwendung eines Magnetspulensystems (2) nach einem der Ansprüche 1 bis 8 in einem NMR-, MRI-, EPR- oder FTMS-Spektrometer.

Es folgen 2 Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen

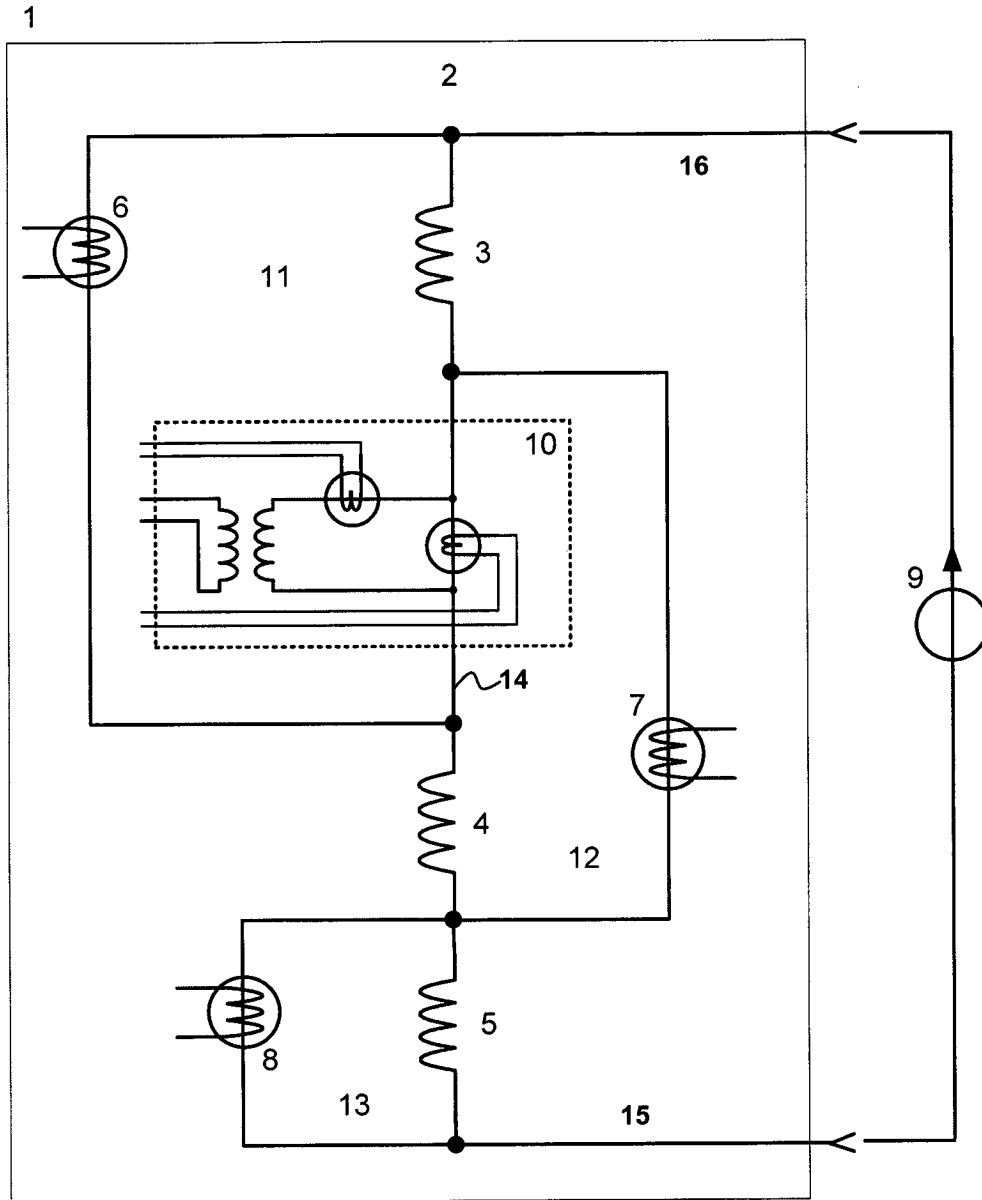


Fig. 1

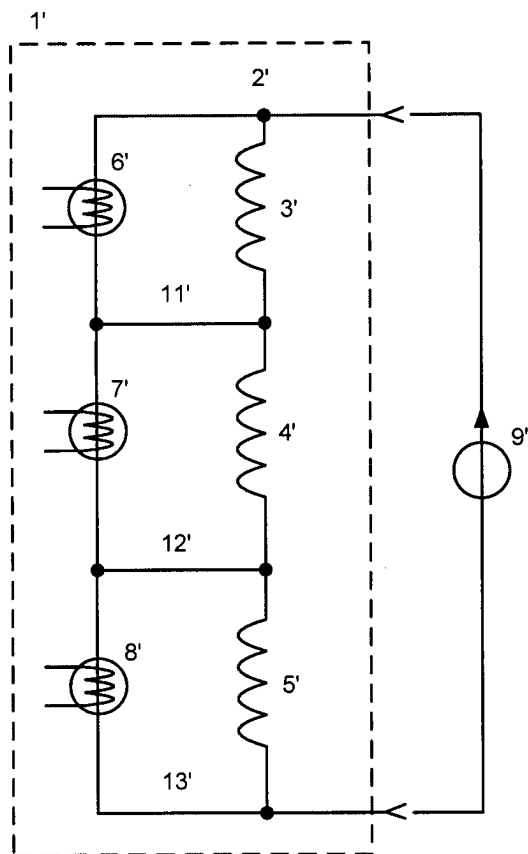


Fig. 2