光ファイバ振動センサの高感度化と軟岩供試体 破壊時のAE測定

森孝之1*・岩野圭太1・中嶌誠門1・田仲正弘2・菊山清児2・藤井宏和2

¹鹿島建設株式会社(〒182-0036 東京都調布市飛田給2-19-1) ²株式会社レーザック(〒113-8656 東京都文京区本郷7-3-1) *E-mail:moritakayuki@kajima.com

光ファイバ振動センサ(FODセンサ)はレーザードップラ変調を利用した振動センサで,防爆性や電磁気 ノイズの影響を受けないこと,さらに,長距離伝送が可能であるなどの特徴を有している.このFODセン サを岩盤構造物の健全性モニタリングへの適用を検討している.しかし軟岩のようなAE信号の距離減衰 が著しい岩盤では,従来のファイバ長が2m巻きのFODセンサでは微小なAE信号を確実に捉えるには限界 がある.そこで,AEセンサの高感度化を目的として,40m巻きのFODセンサを試作した.この高感度型 FODセンサとPZT型センサの両者を用い,田下石供試体を用いて一軸圧縮載荷試験時のAEを計測した. FODセンサで捉えたAEデータに基づき軟岩の破壊時のAE特性の特徴について報告する.

Key Words : fiber-optic, doppler effect, acoustic-emission, compression test, soft rock

1. はじめに

これまで岩盤の微小破壊音である AE の計測には圧電 素子型セラミック振動子(PZT 型センサ)が広く利用され てきた^{1)2,3,4}.しかし,今後岩盤地下空洞の大深度化や 高度利用化においては,長期信頼性,防爆性,長距離伝 送などを備えたセンサが要求される.

一方で,光ファイバを利用して固体内部を伝播する振動を測定する FOD(Fiber Optical Doppler)センサ⁵⁰は,小型軽量でフレキシブルである.光ファイバケーブル内の光信号は減衰が少ないことから信号の長距離伝送が可能である.電気を使用しないため防爆性を備えている.

測定のノイズ源となる電磁気の影響を受けない. 摂 氏 200 度程度までの高温下での測定が可能である. 測 定周波数帯が広域である. 光ファイバケーブル自体は 耐久性および耐腐食性に優れている,などの特徴を有し ている.

PZT 型センサは圧電素子を用い受感した振動の圧力 によって圧電素子に生じる電荷を電圧に変換して測定す る速度型センサである.これに対して,FOD センサは 振動で伸縮する光ファイバケーブルの長さ変化に起因す るレーザ光のドップラ効果による周波数変調を電圧変化 に変換する速度型センサである.

この FOD センサの持つ優れた特徴や特性を生かし, 従来の PZT 型センサと同様に岩盤工学分野で適用する ことができれば,計測条件として要求性能の厳しい建設 プロジェクトに対して極めて有効なモニタリング手段と なることが期待される.

FOD センサの岩盤工学分野への適用性については, 花崗岩などの硬岩においては室内試験でその有効性を確 認してる⁹.各種の岩盤のなかでも軟岩系は振動波形の 距離減衰が著しいことが特徴で,従来から軟岩の AE 計 測は容易でない.本論文では FOD センサの適用性拡大 を目的として,軟岩に対しての有効性の検討を試みた. すなわち,FOD センサの感度化を図り,軟岩供試体の 一軸圧縮載時に FOD センサと PZT 型センサとの両者で AE 特性の比較を行った.その結果,軟岩 AE 計測に対 する FOD センサの有効性を見出したので以下に報告す る.

2.FODセンサの原理

(1) 原理の概要

光ファイバ線は,コアとクラッドの二層構造になって おり,光波はその境界で全反射を繰り返しながら伝播す る.センサ部は図-1に示すような構造を有しており,被 計測物が振動するとセンサ部もその振動に併せて伸縮す る.そして,一端から周波数 f₀の光波を入力すると, 入力端から出力端までの経路内に存在するある瞬間のレ ーザ光の波数は一定であることから,経路長が伸縮すれ ば波長が伸縮する,すなわち,伝播速度は一定であるか ら周波数が f_d だけ変化する.これをレーザドップラ効 果と呼び,他端から出力される光波の周波数は f_o - f_d となる.この周波数変調量 f_d は光ファイバの伸縮, すなわち被計測物の変位量の変位(ひずみ)速度に比例 する.したがって,この周波数変調量を検知することで 速度計として振動を捉えることができる.



図-1 光ファイバセンサの受感部(ループ型)

(2) 光ファイバのトップラ効果

光ファイバが伸縮する際に,ファイバ内のドップラ効 果により生じる周波数変調は式(1)で示される.*f*_dはセンサ部で生じる周波数変調,は光波の波長,*dL/dt* は光ファイバの変位速度である.

$$f_d = -\frac{1}{\lambda} \frac{dL}{dt} \tag{1}$$

上式に示すように,周波数変調 f_d と変位速度dL/dtは比例関係となる.この周波数変調 f_d は光ヘテロダイン方式を用いて検出され,周波数/電圧変換器(FV変換器)によって電 E_V に変換される.ここで変換された電 E_V と変位速度dL/dtの関係を,Kを比例定数として示すと式(2)のようになる.したがって,FODセンサは検知した変位速度を電圧で出力するセンサである.

$$V = kf_d = -\frac{k}{\lambda}\frac{dL}{dt} = K\frac{dL}{dt}$$
(2)

$$\Box \Box \Box C, \quad K = -\frac{k}{\lambda}$$

(3) 周波数変調の検出法

周波数変調を検知するためのレーザドップラ振動計 システム(㈱レーザック製)を図-2に示す.システム はセンサ回路と計測回路から構成されている.計測回 路はヘテロダイン干渉法を用いて周波数変調量を検出 する回路である.光源(Light source)から入射された周波 数 f_o のレーザ光は,センサ回路と計測回路に分波され る.センサ回路では,計測対象物の振動によってレー ザ光には光路長の時間的変化であるdL/dtに比例した 周波数変調 f_d が生じ,センサから出力されるレーザ光 は $f_o - f_d$ となる.一方,計測回路ではAOM(周波数変 調器)により周波数 f_M (80MHz)の基準光を加え f_o+f_M に変調される.そして,センサ回路からのレーザ光と 計測回路からのレーザ光の周波数の差 $f_{M^+} f_d$ が導かれ,検知器(Detector)で f_d が検出され,周波数/電圧変換器(FV)で電圧値に変換される.



図-2 レーザドップラ振動計システム

3.センサの高感度化

(1) FODセンサ長と感度の関係

FODセンサは,式(2)に示したようにセンサ部の長さ *dL*が長くなると,感度(出力電圧V)が高くなることが わかる.この*dL*は図-1に示した巻き数Nである.

FODセンサの受感部の長さと出力感度の関係を調べる ため、10巻き(0.212m)、20巻き(0.528m)、40巻き(1.433m)、 50巻き(2.042m)、100巻き(6.472m)、160巻き(14.872m)の長 さの異なるFODセンサを作成した.そして、アルミ板 (幅70mm、長さ350mm、厚さ2mm)に接着剤で貼り付け、 そのアルミ板を疲労試験機を用いて10Hzの周波数で繰 り返し載荷(図-3)を行い、その時の出力値(ひずみ速度) を計測した(図-4).

この結果,得られたFODセンサの受感部の長さと感度の関係をプロットし図-5に示す.

同図をみるとファイバ長と振幅値は直線的な比例関 係となっている.従って,巻数を増やしてセンサ長を長 くすればセンサの高感度化が可能である.



(2)高感度型センサ

FODセンサはセンサ部が長くなると感度が向上するため,写真-1に示すようにファイバを積層したセンサを試作した.ファイバ長は40mで,高さ2mm,直径は30mmである.一方,ファイバ長2mのFODセンサの形状は,高さ1mm以下で直径は21mmである.

この両者のセンサ感度を比較するために,図-6に示 すように長さ30cm,幅30cm,奥行き15cmのアルミ試験 体を媒体として,片面に2m巻と40m巻のセンサを試験片 の中央部に接着剤で貼り,もう片面から共振周波数 150kHzのPZT型の発振器から60Vのパルス波(矩形波)を発 振して,この両者のセンサで振動波形を測定した.得ら れた計測波形を図-7に示す.パルス発生から波形初動立 ち上りまでの時間差はアルミ媒体内での伝達に要した時 間である.2m巻のFODセンサでは,波形の最大振幅値 は0.2V程度である.一方,40m巻のFODセンサでは,最 大振幅値が2.5V程度となっている.両者の最大振幅値で の感度を比較すると,40m巻の方が2m巻より10倍以上感 度が良いことがわかる.



図-7 センサ部の長さによる出力感度

4.FOD型とPZT型センサの比較試験

(1) 試験方法

試験に用いた供試体は高さ 200mm×幅 100mm×奥行 き 100mm の田下石である.田下石は栃木県宇都宮市田 下町産の凝灰岩であり,一軸圧縮強度は 13MPa,弾性 係数 2.8GPa, ポアソン比 0.28 である(図-8). 載荷には最 大荷重 100kNの油圧サーボ式試験機を使用し,変位速 度を 0.5mm/min 一定に制御して載荷を行った.システ ムは PZT 型センサの測定システムと FOD センサヘレー ザ光を入力し測定する光システムに分かれている. PZT 型センサの測定システムはプリアンプ, AE 波形記 憶装置および解析装置で構成される . FOD センサは光 源(Light Souce), 周波数検知器(Detector)および周波数 - 電 圧変換器(F/V)で構成されるが,電圧に変換された後は PZT 型センサで測定された AE と同様に, AE 波形記憶 装置に接続される . PZT 型センサは軟岩を考慮して 30kHz 共振型を用い,図-9 に示すように供試体の両側 面の中央部にそれぞれ 1 個貼り付ける . FOD センサは ファイバ長 40m のセンサを円筒形のステンレスの容器 に固定したものを PZT 型センサの隣りに同様にそれぞ れ1個ずつ貼り付けた.

測定の設定条件として, PZT 型センサの利得は通常 行われているように 40dB とした.しきい値はノイズレ ベルより若干高い値に設定した.これにより, FOD セ ンサと PZT 型センサのいずれについても,しきい値を 超えた波形だけが AE 波形記憶装置に自動的に送られ る.また,波形と別に AE パラメーターとして発生時 刻,リングダウン計数,波形の最大振幅値などもリア ルタイムで AE 波形記憶装置に収録される.なお,波 形のサンプリング間隔は 0.5 µ 秒,収録長 2,048words, プレトリガー512words とした.

測定終了後に解析装置を用いて,収録したAE波形デー タから周波数解析(高速フーリエ解析FFT),1イベント毎 の波形到着順序やその時間差およびAEパラメーターの 解析を行った.





(2) 試験結果

田下石供試体の破壊に伴うAE計測結果(FODセンサ とPZTセンサ)を図-10に示す.なお,AEイベント数は 軸ひずみ0.05%あたりのカウント数である.

同図の2段目のAEの周波数は測定された波形を用いて FFT解析を行い,横軸周波数,縦軸パワーの図上にプロ ットされたスペクトル図から図の重心を求め,その値を 用いている.

供試体の破壊は載荷開始からひずみで0.86%付近,破 壊応力は約14MPaである.

二種類のセンサによる計測結果をみると,両者とも AEはひずみで0.6%(12MPa)付近から発生しはじめ, 0.7%(13MPa)付近から急増する.イベント数は0.86%破壊 直後に最大2,500~4,200個程度のAEが測定されている. そして,周波数をみると,載荷に伴い周波数は増大し破 壊付近から低下する傾向が認められる.

以上より,両者で測定された田下石供試体の破壊に伴う AE 特性はほぼ同様な傾向を示しており,FOD センサはこの種の AE 測定に対して PZT 型センサと同程度の性能を有しているといえる.

5.多チャンネル配置によるAEと弾性波測定

FODセンサの軟岩への適用性を確認するために,ファ イバ長40m巻の高感度FODセンサを用いて田下石供試体 の一軸圧縮破壊に伴うAEおよび弾性波速度の変化を測 定した.

FODセンサの配置は図-11,写真-2に示すように4個 (1ch~4ch)のセンサをAE発生位置が標定できるように設 置した.そして,載荷過程で岩石の弾性波速度の変化の 測定を目的として,発振センサ(A,B,C)を3箇所設置した. 発振センサには30kHz共振型のPZT型センサを用いた. この発振センサよりパルス波を発生させ,AE計測用に 設置したFODセンサで受振した.したがって,弾性波を 測定する際には,AE計測を一旦止めてAEと弾性波が混 在しないようにした.

そして,得られた測定結果からAE発生状況,弾性波 速度の変化,震源標定に注目して岩石の破壊状況の評価 を行った.

(1) AE発生状況および周波数変化

図-12に個々のセンサ(1ch~4ch)で測定された破壊に伴うAE発生状況を示す.なお,AEイベント数はひずみ0.05%あたりのカウント数である.また,同図では概略

のAE発生震源を判定できるよう,同一のAEイベントを 複数のセンサで捉えた場合は,最初に受振したセンサの みをカウントしている.

この供試体の破壊はひずみ0.8%時で,最大応力は 13MPa程度である.AEは載荷開始から全測点で数個程 度発生しているが,ひずみが0.8%付近からは4ch付近で AEが急増して,発生数は最大で約600(個/0.05%)である. その後,0.9%付近で今度は4chの対角に位置する1ch付近 で急激に発生して,その発生数は約1400(個/0.05%)以上 と最も多く発生している.

一方,2chや3ch付近ではAEの発生は極めて少ない.以上の結果,破壊は供試体右下(4ch)から始まり右上(1ch)に進展したものと推察される.

図-13は破壊に伴う周波数の変化である.同図の結果 は4個のセンサで測定された発生数と波形の卓越周波数 の平均値である.周波数帯域は概ね80kHz~160kHzの範 囲である.特筆すべきは,載荷途中段階では周波数は上 昇する傾向を示し,供試体が破壊する前の0.6%付近から 周波数は低下している.

以上より,田下石の破壊に伴うAE挙動の特徴は,破壊直前の段階でAE発生数が急増し,破壊直後で発生数 はピークを示す.そして,AE信号の周波数については破壊前には上昇し破壊後には低下する傾向が認められる.



(2) 震源標定

3つ以上のセンサで受振したAEイベントを対象として, 各chの到達時間差からAE震源の標定を行った.図-14に 震源標定結果を示す.震源を標定する上で便宜上,載荷 開始から試験終了までを4つの期間に分割した.分割は 期がひずみで0~0.75%, 期が0.75~0.875%, 期が 0.875~1%, 期が1~1.3%である.また,試験終了後 に撮影した供試体状況の写真を震源標定と比較できるように載せている.

まず載荷初期の 期をみると,震源が標定できたもの は1chと2ch付近に数点である.破壊前の 期では,4ch付 近に集中的に標定されいるが,1ch付近にも数点標定さ れている.次に,破壊後の 期では, 期とは逆に1ch 付近で集中的にAEが発生し,4ch付近ではほとんど発生 していない.続いて,残留時の 期でも1ch付近に集中 的に発生していることがわかる.一方,破壊後の供試体 の写真やスケッチ図(図-15)をみると,左上部(1ch)から 右下部(4ch)に向って斜め方向に亀裂が発生している.

以上より,震源標定結果と亀裂の発生状況はよく一致している.また,図-12のAEの発生状況の結果とも整合性があるものと思われる.



(3) 弾性波速度变化

図-16に破壊に伴う弾性速度変化と弾性波の振幅値の 変化を示す.図-11に示したように発振センサAで発振 し,これをFODセンサ1chで受振した弾性波のデータで ある.振幅値は弾性波の波形の初動の部分を採用した. また,同図には弾性波速度,振幅値ともに載荷応力がゼ 口の時の測定値で除して正規化して示している.

まず,弾性波速度変化をみると,ひずみ0.3%付近から 破壊前の0.7%付近に至る段階で,速度は最大10%程度上 昇している.そして,破壊付近以降は除々に速度は低下 するが,試験全体を通して速度変化の割合は僅かである. この現象は,軟岩では破断面が形成されても密着してい るため,速度は落ちにくかったものと考えられる. 次に初動振幅値の変化をみると,ひずみ0.3%付近から振幅値が大きくなりはじめ,ひずみ0.55%付近で最大で初期値より60%程度大きくなり,その後,振幅値は著しく低下し健全な状態の20%程度となる.

以上より,田下石供試体の載荷から破壊に伴う弾性波 速度の変化は小さいが,波形の振幅値(初動振幅)は載荷 に伴い著しく大きくなり,最大で60%程度増大した.そ して,破壊前の早い段階から大きく低下する傾向が認め られる.この振幅値が低下する時期は,AE波形の周波 数が低下する時期と一致していることが特徴である.す なわち,弾性波受振波形の振幅変化は,岩石内部の破壊 を敏感に捉えるのに適した指標である.



図-16 弾性波速度と振幅値の変化

6.まとめ

岩盤AE計測を目的として光ファイバ振動センサ(FOD センサ)について高感度化したセンサを試作し,種々の 岩質への適用性拡大を図るため,距離減衰の著しい軟岩 (田下石)を対象とした適用性試験を実施した.

(1)受感部を40m巻としたセンサを製作し感度試験を行った結果,従来のFODセンサ(センサ部2m巻)に比べ,感

度が10倍となることが確認できた.

(2)FODセンサと30kHz共振のPZT型センサの両者で田 下石の一軸圧縮載荷に伴うAEを計測した結果,AE発生 状況や周波数変化は同様な傾向であった.さらに,FOD センサだけで同様な試験を行った結果,供試体表面の亀 裂位置とAEから求めたAEから求めた評定位置はよく一 致していた.以上から,FODセンサはPZT型センサと同 等な能力を有するものと考えられる.

(3)AE波形から震源決定を行ったところ,標定された 震源位置と供試体の亀裂発生位置はよく対応しており, FODセンサの信頼性が確認できた.

(4)載荷から破壊過程において弾性波を測定したとこ ろ弾性波速度の変化は小さいが,初動振幅値は著しく変 化し,振幅値は敏感な指標である.

参考文献

- Mori, T., Tanaka, M., Aoki, K., Kanagawa, T.: Appplication of AE and borehole seismic monitoring technique in the rock cavern., ISRM 2003 10th International Congress for Rockmechanics., pp.845-848
- 2) 田仲正弘,金川忠,小山俊博,森孝之:空洞掘削時のAE 自動計測による岩盤安定性監視技術,第22回西日本岩盤 工学シンポジウム2000講演論文集,pp.47-52,2000.
- 3) 田仲正弘,金川忠,森孝之,福田真,杉村亮二,丹野剛 男:岩盤斜面安全監視のためのAE自動化システムと岩盤 破壊判定法,日本地すべり学会誌,Vol.39,No.149,pp.70-76,2002.
- 4) 石田 毅,西川直志,北村晴夫,田仲正弘,古屋憲二:山 口市鳴滝地区岩盤崩落地点における変位とAE測定による 不安定岩塊の挙動監視,土木学会論文集,第722号/-61, pp.345-355,2002.
- 5) Kageyama, K., Murayama, H., Ohsawa, I., Kanai, M., Motegi, T., Nagata, K., Machijima, Y., Matsumura, F.: Development of a new fiberoptic acoustic/vibration sensor, Proc. of International Workshop on Structural Health Monitoring 2003, pp. 1150-1157, 2003.
- 6) 森孝之,岩野圭太,中嶌誠門,田仲正弘,菊山清児,竹 原真希:光ファイバ振動センサを用いた岩石三軸圧縮試 験時のAE測定,第35岩盤力学に関するシンポジウム講演 論文集, pp.47-52,2006.

HIGH SENSITIVITY FIBER-OPTICAL DOPPLER SENSOR AND AE MEASUREMENT AT COMPRESSION TEST USING SOFT ROCK SPECIMEN.

Takayuki MORI, Keita IWANO, Makoto NAKAJIMA, Masahiro TANAKA, Seiji KIKUYAMA and Hirokazu FUJII

The Fiber-Optical Doppler sensor (FOD sensor) has following features; explosion-proof, immunity to electromagnetic interference, anti-corrosiveness, and signal transmission for long distance. From these advantages, the sensor has much possibility to apply to health monitoring for future underground structures. In such soft rock as has relatively large distance attenuation, a conventional FOD sensor with 2m-long is not enough to detect AE signals. The authors fablicate a high-sensitivity FOD sensor with 40m-long in a multi-layed coil. In order to compare the applicability of the new FOD sensors with conventional PZT sensors, AE measurement in uniaxial compression test with Tage tuff is implemented.