第V部門

京都大学	学生員	○堀内	康平
京都大学	正会員	服部	篤史
京都大学	正会員	河野	広隆

1. はじめに

表面弾性波可視化技術¹⁾(以下,本技術)はストロボ スコープと微分干渉スペックルイメージングを用い たコンクリート構造物に対する新しい点検手法であ る.山名ら²⁾の研究ではコンクリート供試体を用い た測定試験を行い,表面の微細なひび割れや塗膜の 剥離・塗膜下のひび割れが検知可能であることを明 らかにした.しかしながら,供試体内での弾性波の 伝播状況や本技術の適用範囲については不明である. そこで,本研究では本技術の測定メカニズムを解明 し適用性を検討するためのFDTD 法を用いた二次元 解析の手法および評価方法を提案する.

2. 解析概要

2.1 解析モデル

使用した解析ソフトは Wave2000plus である. モデ ルは山名の実験で用いた供試体を基に図1のように 作成した.表面被覆はエポキシ樹脂,二本のひび割 れは空気のスリットで模擬した.実験では曲げひび 割れを生じさせた後に表面被覆を導入したため,本 研究でもひび割れにおける被覆の剥離は考慮してい ない.モデルの解像度は10ピクセル/mmで,グリ ッドは計算速度を優先し0.5 グリッド/ピクセルと設 定した.そのため,グリッドの寸法は0.5mmで,こ れをひび割れ幅とした.モデルの条件を表1に,材 料特性値を表2に示す.

2.2 解析結果の処理方法

横ずらし(シア)した面外変位が可視化される技術のため、被覆表面とコンクリート表面の y 変位に着目し、シア変位で表した. 左端より x[mm]におけるシア変位は x+1[mm]と x-1[mm]における y 変位の差として測定する.

シア変位分布は時間により変化するため、1 ケース当たり4回測定した.時間差分は音速と周波数に

Kohei HORIUCHI, Atsushi HATTORI and Hirotaka KAWANO horiuchi.kouhei.78r@st.kyoto-u.ac.jp



図1解析モデル

表1モデル条件

	条件		
寸法	長さ 380mm×高さ 100mm		
境界条件	1mm 厚の空気層(20°C),無限境界		
表面被覆	1mm 厚のエポキシ樹脂(塗膜を模擬)		
ひび割れ	供試体左端より 100mm,200mm に存在,		
	幅 0.5mm×深さ 20mm		
1511-151-151-151-151-151-151-151-151-15	供試体左端より 5-45mm に存在,		
版動于	幅 40mm		
入力波	縦波・正弦連続波,30kHz,変位入力		
入力振幅	1(基準値)		
測定点	各ひび割れ真上とその 2mm 右側に存在,		
	幅 0.5mm		
内部鉄筋	なし		
支持条件	なし		

表2材料特性值

材料	コンクリート	空気(20℃)	エポキシ樹脂
$\rho[kg/m^3]$	2.311×10^{3}	1.240	1.151×10^{3}
λ[MPa]	7.361×10 ³	1.467×10 ⁻¹	4.284×10^{3}
µ[MPa]	1.110×10 ⁵	0.000	1.480×10 ³
η [Pa · s]	0.000	2.980×10 ⁻⁵	0.000
φ[Pa · s]	0.000	1.213×10 ⁻¹²	0.000

ρ[kg/m³]:密度, λ[MPa]:第一ラメ定数, μ[MPa]:第二ラ メ定数, η[Pa・s]:せん断粘度, φ[Pa・s]:体積粘性率



図2測定点位置

より自動的に決定される. 解析時間400µsのうち, 弾性波伝播映像より 2000 ステップ(約 226µs)時点で 定常状態になったと判断し,その時点および以降 500 ステップ(約 58µs)ごとに測定した. 得られた 4 つのシア変位より各 x 座標における絶対値の最大値 および平均値をプロットした.

また、4回の測定では偏りが生じる可能性がある ためひび割れ部におけるシア変位に関してはひび割 れ真上と2mm右側に測定点を設置し2000-3500ステ ップ間でシア変位の絶対値最大値を連続的に測定し た.最大値によりひび割れが可視化できると考えた ためである.測定点位置の模式図を図2に示す.

3. 解析結果および考察

2.2 に示した 2 通りの処理方法のうち, 絶対値最大 値を図 3, 平均値を図 4 に示す. 横軸は左端からの 距離[mm]を, 縦軸はシア変位の入力振幅に対する比 率を示す. 図内の点は測定点の連続測定で得られた 絶対値最大値である. 700 ステップ(約 79µs)時の変 位ベクトルの絶対値の分布を 255 段階グレースケー ルで図 5 に示す. 黒が変位なし, 白が入力振幅と同 じ変位量を表す.

両図ともに表面被覆・コンクリートの両者がほぼ 同じ変位分布となり,被覆がコンクリートと一体と なって振動していることがわかる.またシア変位の ピークが x=100,200 の二か所(x=5,45 でのピーク値は 振動子端によるので無視)で見られ,ひび割れの位置 と一致するため本技術の機構同様シア変位により面 外変位の不連続を検知できたと考えられる.図4で は平均値は正負で打ち消し合い実際より小さいため, 絶対値最大値がより正確な面外変位分布といえる.

実際の計測では振動子の励振信号と同期して面外 変位の最大・最小時を測定している.本解析で4回 のみであるが,測定点での連続測定による絶対値最 大値と大差ないため問題ないと思われる.



図4平均値による評価



図5弾性波伝播映像(700 ステップ・約 79µs 時)

4. 結論

1) FDTD 二次元解析によるシア変位を用いた表面 弾性波可視化技術の解析は可能である.

2) シア変位はひび割れ部のみ連続測定するか,定 常状態になった後4回測定することで適切に評価で きる.

3) データ処理は平均値でなく絶対値最大値を取っ た方がより適切である.

参考文献

 1) 畠堀,服部他:光学的表面弾性波可視化技術の コンクリート検査への適用,コンクリート工学年次 論文集, Vol.38, No.1, 2016.7.

2) 山名, 畠堀, 服部他:表面弾性波可視化技術に よる表面被覆下で発生・進展するコンクリートのひ び割れ検出, コンクリート構造物の補修, 補強, ア ップグレード論文報告集, 第17巻, 2017.10