非接触型変位計を用いた小口径配管の振動応力計測方法の開発 一配管を用いた振動実験による適用性の検討一

Development of Method to Measure Vibrational Stress of Small-Bore Piping with Multiple Contactless Displacement Sensors —Examination of Applicability by Vibration Test Using a Pipe—

野田 満靖 (Michiyasu Noda)* 高橋 茂 (Shigeru Takahashi)*

要約 ポンプ等の加振源が多数存在する原子力発電所の配管系において、振動応力計測を効率良く 実施することは、原子力発電所の安全運転を継続するうえで重要である。本研究では、複数の非接 触型変位計を用いた振動応力計測方法の適用性について実験的に検討した.(1)本計測方法により、 従来のひずみゲージ法と同程度の振動応力を計測できることを確認した.本計測方法の精度は、非 接触型変位計を設置する間隔に大きく依存し、その間隔が 38mm の場合は±7MPa 程度、76mm の 場合は±2MPa 程度の誤差であることを確認した.(2)計測器を手持条件で振動応力計測を実施した 場合、過大評価やばらつが多少見られるが固定条件とほぼ同じ結果が得られた.(3)本計測方法は、 小口径配管の効率的な振動応力計測方法として適用できる.

キーワード 原子力発電所,疲労破壊,振動応力,非接触型変位計,振動実験,小口径配管

Abstract In a nuclear power plant, where many piping are connected to vibratory sources like pumps, it is important to estimate vibrational stress efficiently to keep the plant operating safely. In this study, the applicability of the method to measure vibrational stress by multiple contactless displacement sensors was examined. (1) It was shown that the stress calculated by the proposed method was good agreement with the stress measured by strain gauges. The accuracy of the method depended greatly on the measuring interval of the displacement sensors, and the errors were about \pm 7MPa and \pm 2MPa respectively when the intervals were 38mm and 76mm. (2) When we measured the vibrational stress with the instrument in the hand, the stress was almost the same as that with the instrument fixed though having a few overestimation and differences. (3) The method can be applied as an efficient vibration stress measurement method for small-bore pipes.

Keywords nuclear power plant, fatigue failure, vibrational stress, contactless displacement sensor, vibration test, small-bore piping

1. はじめに

原子力発電所に設置された配管系では、プラント 運転中にポンプ等の機械振動を原因とする振動疲労 による振動トラブルが数多く報告^{(1)~(3)}されている. これらの振動トラブルの未然防止策の一つとして、 配管に生じる振動応力の評価が行われている.しか しながら、これらのトラブルが主に生じる小口径配 管は、プラント内に数多く存在し、その形状も多種 多様であり、計測に時間や労力を要することから、 現場で簡単に取扱いができ、迅速に結果が得られる ような振動応力の計測技術の開発が望まれている. 原子力発電所に設置された配管には、プラント運 転中の機械振動等によりひずみが生じている.配管 のような梁状の構造物の場合には、曲げ変形を主体 とするひずみが発生しており、これらのひずみを計 測することにより振動応力を求め、構造の健全性を 評価することができる.

現在,配管系に生じる振動応力を計測する方法と して,接触式の振動計を用いる方法⁽⁴⁾やひずみゲー ジを振動している対象物に直接貼付する方法⁽⁵⁾,対 象物を中心に広範囲にわたって多数の加速度計を取 り付け,加速度計の計測値から対象物の振動モード を把握し,演算によって対象部位に発生している応

^{* (}株)原子力安全システム研究所 技術システム研究所

力を求める方法(6)がある.

しかし,接触式振動計を用いる場合には,接触共 振現象を考慮する必要があり,振動計の押し付け力 等により振動の状態が変化するため,計測精度が計 測者の力量に依存するといった問題点がある.ひず みゲージや加速度計を用いる場合は,計測装置の セッティングに関する作業が必要であり,必ずしも 効率的ではない.また,ひずみゲージは高温の対象 物への適用が難しく,加速度計は得られたデータを 解析する必要があるため,事後の作業だけでなく熟 練した振動解析技術も必要である.

一方,上記の問題を解決するものとして,例えば, 光ファイバーを用いた振動センサーの研究開発が行 われている⁽⁷⁾.この技術は,光ファイバー内を光が 通過するときに外的刺激(ひずみ・振動・衝撃・超 音波など)に応じて光の周波数が変化することを利 用したものである.この技術は高温の場所の計測が 可能であることや計測周波数が広帯域であるという 利点はあるものの,対象物にセンサーを設置し,計 測網を施設内に張り巡らす必要があるため,計測装 置が複雑かつ大掛かりになるという難点がある.

また、非接触で構造物に生じるひずみや応力を計 測する方法として、レーザー光などを光源として干 渉を利用した計測方法⁽⁸⁾⁽⁹⁾や CCD (Charge Coupled Device) イメージセンサで取り込んだ情報を基 にするデジタル画像相関法⁽¹⁰⁾などがある.しかしな がら、前者はレーザーの種類により高精度な計測も 可能であるものの、レーザー干渉を利用するため振 動に弱い計測方法である.後者は測定対象物表面の 模様を利用した方法であるため、事前の準備が必要 である.

これまでに述べた従来の振動応力の計測方法の問 題点を解決する方法として,著者らは反射型のレー ザー変位計を用いた振動応力計測方法を開発した ⁽¹¹⁾.この方法は対象物の比較的狭い範囲に生じる変 位をレーザー変位計で複数点計測し,対象部位に生 じる相対変位を用いた簡単な演算により振動応力を 算出する方法であり,対象部位に生じる振動応力を 直接的かつ迅速に計測できる.また,非接触の計測 方法であるため,計測装置のセッティングに必要な 時間が短時間であること,計測位置や計測方向の変 更が容易であることなどから,より効率的に振動応 力を計測できると考えられる.これまでに,はり理 論に基づく誤差の検討や板梁を用いた適用性の検討 を行い,表面が平らな対象物に対しては非接触の振 動応力計測方法としての適用性を確認している.し かしながら,配管の振れ回り振動を考慮すると,振 動による変位と配管表面の曲率による変位とを区別 することが難しいため,反射型レーザー変位計を用 いた場合の配管への適用は難しいと考えられる.

そこで、本研究では反射型レーザー変位計に替わ り、発光ダイオード透過型方式の非接触型変位計を 用いた振動応力計測方法について、配管を用いた振 動実験による適用性の検討結果を報告する.

2. 振動応力の計測方法

2.1 計測器の概要

本研究で用いた発光ダイオード透過型方式の非接 触型変位計の概要と、それらを組み合わせた振動応 力計測器の概要を図1および図2にそれぞれ示す. この非接触型変位計は、対象物の振動を光の明暗部 の振動として検知する方式の変位計であり、測定範 囲の中心部ほど精度が良く、反射型のレーザー変位



図1 非接触型変位計の概要



図2 振動応力計測器の概要図

計に比較して配管表面の曲率の影響を受けにくいと いう特徴がある.振動応力計測器は,配管軸方向に 沿って並べられた3基の非接触型変位計と,データ 収集器およびパソコンで構成される.非接触型変位 計で計測した変位,配管形状や材質に関する値,非 接触型変位計を設置する間隔(以下,計測間隔)を 用いて,対象配管に生じる振動変形によるひずみを 演算し,振動応力を算出する.

2.2 振動応力計測方法の原理

配管に曲げモーメントを作用させた場合に生じる 曲率および曲げ応力は,梁理論に基づき式(1)および 式(2)でそれぞれ表わされる.

$$\frac{1}{R} = \frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{M}{EI} \tag{1}$$

$$\sigma_b = \frac{M}{Z} \tag{2}$$

ここで、R は配管に生じる曲率半径、y は任意のx点におけるたわみ、M は曲げモーメント、E はヤン グ率、I は配管の断面二次モーメント、 σ_b は曲げ応 力、Z は配管の断面係数をそれぞれ表わす。式(1)お よび式(2)をまとめると、曲げ応力は式(3)で表わさ れる.

$$\sigma_b = \frac{M}{Z} = -\frac{E}{R} \cdot \frac{I}{Z} \tag{3}$$

E, IおよびZは配管の材質と形状から得られ, I とZの比は配管の内径を d, 外径を D とすると式 (4)となり、 σ_b は E, D および R により式(5)で表 される.

$$\frac{I}{Z} = \frac{\frac{\pi}{64}(D^4 - d^4)}{\frac{\pi}{32}} = \frac{D}{2}$$
(4)

$$\sigma_b = -\frac{E}{R} \cdot \frac{D}{2} \tag{5}$$

次に,曲率半径 R の演算方法を説明する.図3 は,X-Y 平面内で振動する配管に生じる振動応力 を,本計測方法により算出する場合の概念図を表わ す.

ここで, R'は本計測方法で用いる曲率半径の近似 値, u1, u2および u3は非接触型変位計で計測した3 箇所の変位, Xoは R'の中心から u1の計測位置まで の X 方向の距離, Yoは R'の中心から配管の中心軸 までの距離, X1および X2は非接触型変位計の計測間





隔をそれぞれ表わす.

図3に示した幾何条件により,式(6)から式(8)が 成り立つ.

$$(X_0)^2 + (-u_1 + Y_0)^2 = R^{\prime 2} \tag{6}$$

$$(X_1 + X_0)^2 + (-u_2 + Y_0)^2 = R^{\prime 2}$$
⁽⁷⁾

$$(X_2 + X_0)^2 + (-u_3 + Y_0)^2 = R^{\prime 2}$$
(8)

ここで, R'は変位計測を行なった配管部分に生じ る変形を円弧で近似した時の曲率半径であり, 3 点 の変位計測点の中心部分の曲率半径の近似値と考え られる.式(6)から式(8)を, X₀と Y₀について整理す ると,次式が得られる.

$$X_{0} = \frac{X_{2}^{2}(u_{2}-u_{1})-X_{1}^{2}(u_{3}-u_{1})+(u_{3}-u_{2})(u_{2}-u_{1})(u_{3}-u_{1})}{2\{X_{2}(u_{1}-u_{2})-X_{1}(u_{1}-u_{3})\}}$$

$$Y_{0} = \frac{X_{1}X_{2}(X_{2}-X_{1})+(u_{3}^{2}-u_{1}^{2})X_{1}-(u_{2}^{2}-u_{1}^{2})X_{2}}{2\{X_{2}(u_{1}-u_{2})+X_{1}(u_{1}-u_{3})\}}$$
(9)
(10)

ここで、式(9)および式(10)を式(6)から式(8)のい ずれかに代入して R'を求め、R'を式(5)に代入する ことで σ_b の近似値が得られる.このとき、配管に曲 げ変形が生じていない条件、つまり $u_1 = u_2 = u_3 = 0$ および $(u_2 - u_1) / X_1 = (u_3 - u_1) / X_2$ の場合は、 σ_b は0となる.また、本計測方法は3点の計測点内に 変曲点が含まれない限り、高次の振動モードにおい ても適用できると考えられる.

3. 振動実験による適用性の検討

3.1 振動実験の概要

本章では,配管試験体を用いた正弦波加振による 振動実験の結果に基づき,本計測方法の適用性につ いて検討する.従来法と本計測方法とで振動応力の 比較を行うが,最初に,振動応力計測器を固定した 状態で振動実験を行い,基礎的なデータを取得した. 次に,実機での効率的な振動応力計測を想定して, 振動応力計測器を手に持った状態で振動実験を行い, データを取得した.これらのデータに基づき,本計 測方法の適用性について検討を行った.

3.2 配管試験体

配管試験体は、1インチ、2インチおよび3インチ (以下、1B、2B および3B)の3種類の配管を鉛直 方向に設置して配管の下端を固定、上端に加振機お よびおもりを設置した構成であり、各配管試験体の 固有振動数を打撃試験により求めた.配管試験体の 概要を表1にまとめる.また、配管試験体の例とし て3B 配管試験体の写真を図4に示す.本実験では、 偏心質量を持つモーターを回転させて加振力を発生 させる機構の加振機を用いた.

図5に、各種センサーによる計測位置をまとめる. 従来の振動応力計測方法として、A~Eまでの5点 に38mm 間隔でひずみゲージを貼付し、配管に生じ る振動応力を直接的に計測した.一方、本計測方法 として、非接触型変位計の計測間隔が38mmの場合 はC~Eの3点、76mmの場合はA、C、Eの3点 で変位を計測した.

	1B	2B	3B	
配管外径(mm)	34.0	60.5	89.1	
配管肉厚(mm)	4.0	1.5	2.0	
配管長さ(mm)	1000			
材質	SUS304			
ヤング率(MPa)	195000			
おもり(kg)	0.0	6.3	13.3	
固有振動数(Hz)	10.5	11.5	13.2	

表1 配管試験体の概要



図4 3B 試験体概要



3.3 実験方法

実験条件を表2にまとめる.加振振動数は,表1 に示す固有振動数よりも低い振動数で,0.5Hz 間隔 6条件とした.加振振動数を固有振動数に近づける ことで,固定端近傍に生じる振動応力は増加する. また,振動応力計測器の条件として,計測間隔を 38mm と76mm の2条件,設置方法を固定と手持の 2条件を設定した.

本実験では、従来法のひずみゲージ法による振動 応力(以下,ひずみ応力)と、本計測方法による振 動応力(以下,計測応力)とを求め、その結果につ いて比較検討を行った.具体的には、計測間隔 38mmの時は計測応力とD点のひずみ応力を比較

		1B	2B	3	В	
加振振動数(Hz) (0.5Hz 間隔)		6.5~9.0	7.5~10.0	10.0~12.5	10.0, 11.5	
加振波形		正弦波				
サンプリング周期(ms)		1				
サンプリング時間(s)		4.096				
計測点	ひずみゲージ	5 点				
	変位	3 点				
非接触	計測間隔(mm)		38,76		76	
変位訂 条件	設置方法		固定		手持	

表 2 実験条件



図6 波形とデータ処理区間の例

し, 計測間隔 76mm の時は計測応力と C 点のひずみ 応力を比較した.

振動実験で得られたひずみ応力と計測応力の波形 は、バンドパスフィルタにより5~30Hzの振動成分 を抽出したうえで、図6に示すように波形を32区間 に分割する.そして、各区間におけるピーク値およ び RMS 値 (Root Mean Square)を算出し、それら の平均値をひずみ応力または計測応力の値とし、標 準偏差を誤差とした.

3.4 実験結果

3.4.1 計測器固定時の振動実験結果

振動応力計測器を固定した条件において,計測間 隔を38mm および76mm とした時のひずみ応力と計 測応力の関係を図7および図8に示す.また,横軸 をひずみ応力,縦軸をひずみ応力と計測応力の差と して整理した結果を図9および図10に示す.

まず,1B 配管および2B 配管の結果に着目する. 図7から,計測間隔38mmの場合,ひずみ応力が小 さいときに計測応力は過大評価を示すものの,ひず み応力の増加に伴い計測応力はひずみ応力と一致す る傾向が見られる.また,ピーク値に比較してRMS



図8 ひずみ応力と計測応力の関係 (固定,計測間隔76mm)

値の方が安定した結果を示している.図8から,計 測間隔76mmの場合,全ての範囲において計測応力 とひずみ応力とが非常に良く一致することが分かる. 図9および図10により,同様の傾向をより明確に確 認できる.

次に,3B 配管の結果に着目する.図7および図9 から,ひずみ応力が小さい場合には,計測間隔 38mm および76mm の両方において,1B 配管およ び2B 配管における結果と同様の傾向が見られる. しかしながら,ひずみ応力が大きくなると,計測間



隔 38mm の場合は計測応力が過小評価の傾向を示 し,計測間隔 76mm の場合は計測応力が過大評価の 傾向を示している.このように異なる傾向を示した 原因として,配管試験体と振動応力計測器の間の振 動絶縁が不十分であったために,振動応力計測器も 振動し,計測応力の精度が低下したものと考えられ る.3B配管が共振状態に近付くことで,大きな加振 力が生じたためにこの影響が現れたと考えられる. したがって,高精度の振動応力計測のためには,振 動応力計測器の振動による影響を抑制または除去す る必要があると考えられる.

図9および図10に示すひずみ応力と計測応力の差



を本計測方法の誤差とすると,計測間隔 38mm の場 合には、ピーク値で ± 7MPa 程度,RMS 値で ± 5MPa 程度の誤差が生じている.一方,計測間隔 76mm の場合には、ピーク値および RMS 値ともに ± 2MPa 程度の誤差に減少している.さらに、誤差 が大きくなるのは、全般的にひずみ応力が小さく曲 げ変形により生じる変位が小さい時である.これら の結果は、計測範囲が広く、曲げ変形により生じる 変位が大きい時の方が、本計測方法の精度が向上す ることを示している.

図 11 から図 14 に,計測器固定時の応力波形の例 として,3B 配管の振動実験でひずみ応力が小さい条件(10.0Hz 加振)とひずみ応力が大きい条件(12.5Hz 加振)の実験結果を示す.計測間隔 38mm における実験結果は図 11 および図 12 に,計測間隔 76mm における実験結果は図 13 および図 14 にそれ ぞれ示す.各図における上図は変位,下図は応力の 波形を表す.

変位波形に着目すると、全ての波形において自由







図 14 計測器固定時の波形 (3B) (計測間隔 76mm, 12.5Hz 加振)

端に近い uiで振幅が大きく,固定端に近い uiで振幅 が小さい正弦波波形を示すことが分かる.また,ひ ずみ応力が小さい場合,変位波形の中に細かいノイ ズが確認できる.

応力波形に着目すると,計測間隔が広く,ひずみ 応力が大きい方が,計測応力とひずみ応力の波形は 良く一致しており,図7から図10で得られた結果と 同様の傾向を確認できる.しかしながら,図11に示 した,計測間隔38mmでひずみ応力が小さい条件に おける応力波形を見ると,他の応力波形と比較して, 計測応力とひずみ応力は一致していない.

3.4.2 計測器手持時の振動実験結果

振動応力計測器を手に持った条件において,計測 間隔を76mmとした時のひずみ応力と計測応力の関 係を図15に示す.また,図16および図17に変位お よび応力の波形を示します.

図15と図8により、振動応力計測器の固定方法に



よる影響を比較すると、手持時の方が計測応力のば らつきが大きいことが分かる.また、手持時におい ても計測応力とひずみ応力の値はほぼ一致している ものの,固定時の結果と比較すると計測応力に過大 評価の傾向が見られる.

変位波形に着目すると、図16および図17におい て、振幅が大きい成分に、一定周期の成分が加わっ た波形となっている.振幅が大きい成分は人の揺ら ぎ、一定周期の成分は加振機による振動成分をそれ ぞれ表す.人の揺らぎの成分は、X、YおよびZの 3方向への平行移動と、X軸、Y軸およびZ軸廻り の回転移動に分解できる.平行移動のうち、配管軸 方向の平行移動は計測位置の変化、それ以外の方向 への平行移動は計測中心部からずれることによる変 位分解能の低下や、極端な場合には計測範囲からの 逸脱といった影響が生じる.また、回転移動のうち、 配管軸廻りの回転移動は計測方向の変化、それ以外 の回転移動は変位に影響を与えると考えられる.

応力波形に着目すると、バンドパスフィルタによ り人の揺らぎの影響が除去されて、計測応力とひず み応力の波形の傾向は全般的に一致している.図13 に示す計測器固定時の波形と比較しても、多少ばら つきが大きいように見えるが、ほぼ同等の波形が得 られたと考えられる.

3.4.3 計測応力の誤差発生原因の検討

本節では、ひずみ応力が小さい時に計測応力とひ ずみ応力が異なる傾向を示した原因について検討を 行う.具体的には、非接触型変位計で計測される変 位の成分のうち振動応力に寄与する変位(以下,信 号変位)と、各種ノイズによる変位(以下,ノイズ 変位)との比、いわゆる S/N 比 (Signal to Noise Ratio)の影響について検討を行う.

図 11 から図 14 に示す計測器固定時の変位波形から、隣り合う非接触型変位計で計測された変位の差 $(u_2 - u_1 および u_3 - u_2)$ を求め、両者の差($(u_2 - u_1) - (u_3 - u_2)$)を信号変位とした.これら3種類の波形を図6に示すように応力波形と同様に処理し、 ピーク値の平均値を求めた.その結果を表3に示す. 同様に、図16 および図 17 に示す変位波形から、計 測器手持時における信号変位のピーク値の平均値を 求めた.その結果を表4 に示す.

次に,計測間隔 38mm の条件における各試験体の 無加振時の変位波形を取得した.これらの波形を上 記と同様に処理し,信号変位にあたる波形をノイズ 変位とした.さらに,ノイズ変位により生じる見か け上の応力(以下,ノイズ応力)も求めた.その結 果を,図18から図20に示す.ここで,上図はノイ ズ変位,下図はノイズ応力の波形をそれぞれ表す. 計測間隔76mmにおけるノイズ応力は,計測間隔 38mmにおけるノイズ変位を用いて算出した.これ らの結果を表4にまとめるとともに,配管外径とノ イズ応力の関係を図21にまとめた.

信号変位に着目すると,表3および表4からひず み応力の増加および計測間隔の拡大により,信号変

表3 計測器固定時(3B)の信号変位

計測間隔	加振振動数	変位差(µm)		
(mm)	(Hz)	$u_2 - u_1$	$u_3 - u_2$	信号変位
38	10.0	8.0	7.5	1.9
	12.5	48.6	46.4	3.2
70	10.0	16.3	14.1	3.2
10	12.5	87.5	74.7	13.7

表4 計測器手持時(3B)の信号変位

計測間隔	加振振動数	変位差(μm)		
(mm)	(Hz)	$u_2 - u_1$	$u_3 - u_2$	信号変位
76	10.0	14.2	12.6	3.4
	11.5	54.7	48.6	7.8



図18 無加振時の波形 (1B)





図 20 無加振時の波形 (3B)

表5 ノイズ変位

計測間隔	試験体	変位差(µm)		
(mm)	種類	$u_2 - u_1$	$u_3 - u_2$	ノイズ変位
	1B	0.8	0.8	1.5
38	2B	0.8	0.8	1.3
	3B	1.0	1.0	1.7

位が大きくなることが分かる. これらの結果は, 3.4.1節と同様の結果である. また, 10.0Hz 加振時 における計測器固定時と計測器手持時の信号変位を 比較すると, 3.2µm と 3.4µm であり大きな差は生 じておらず, 3.4.2節の結果を裏付ける結果となっ た.

ノイズ変位およびノイズ応力に着目すると、図18 から図20および表5において、ノイズ変位の配管外 径による影響は見られない.一方、図21から、計測 間隔が広く、配管外径が小さい時に、ノイズ応力が 低下する傾向が見られる.計測間隔が広い時にノイ ズ応力が低下するのは、計測間隔の拡大によりノイ ズ変位がノイズ応力に与える影響が相対的に小さく なるためだと考えられる.また、配管外径が小さい 時にノイズ応力が低下するのは、式(5)に示すように 計測応力は配管外径に比例するためだと考えられる. また、図21に示すノイズ応力の値は、計測間隔 38mmの時に10MPa程度、76mmの時に2.5MPa 程度であり、3.4.1節で得られた計測応力の誤差と 概ね一致している.したがって、本計測方法の誤差 はノイズ応力による影響が大きいことを示している.

さらに,信号変位とノイズ変位の値に着目すると, 10.0Hz 加振の条件におけるノイズ変位の値は 1.7μm,計測間隔38mmの時の信号変位は1.9μm, 計測間隔76mmの時の信号変位は3.2μmであり, 信号変位とノイズ変位の差は,それぞれ0.2μmと



図21 配管外径とノイズ応力の関係(ピーク値)

1.3µm である. 非接触型変位計の分解能が 0.15µm であることを考慮すると, 計測間隔 38mm の時には S/N 比が小さい, つまりノイズ応力の影響が大き かったために, 計測応力とひずみ応力の傾向が一致 しなかったと考えられる.

以上の検討結果から,本計測方法で高精度の振動 応力を計測するためには,S/N比が大きくなる条件 で計測を行なう必要がある.計測間隔の拡大は,信 号変位の増加と共にノイズ応力の影響を相対的に低 減するため,S/N比の向上の点から効果が高い対策 と考えられる.また,非接触型変位計の高分解能化 による,ノイズ変位およびノイズ応力の低減も期待 できる.

3.5 適用性の検討

本研究で実施した振動実験の結果から本計測方法 の誤差は、非接触型変位計の計測間隔が38mmの場 合には±7MPa程度、76mmの場合には±2MPa程 度となることが分かった。それに対して、小口径配 管の疲労破壊防止のための許容応力は、概ね数十 MPaであり、計測間隔76mmの場合には、本計測 方法により十分な精度で振動応力を計測できると考 えられる。計測間隔38mmの場合には、曲げ応力が 小さい時に誤差が大きくなるが、本計測方法から得 られる値は過大評価の傾向を示すため、疲労破壊の 未然防止の観点からは安全側の評価となり、評価上 の問題はないと考えられる。

振動応力計測の効率化を図るため,本研究では振 動応力計測器を手持計測した場合の振動実験も実施 し、ばらつきは多少大きくなるものの、固定計測した場合と同程度の結果が得られることを確認した. 手持計測の導入により、従来法と比較して振動応力 計測の効率化が期待できる.

本研究では、ひずみゲージ法から得た結果との比 較により本計測方法の精度確認を行なった.しかし ながら、本計測方法を実機適用し、効率的な振動応 力計測を行なうためには、ひずみゲージ法とは異な る方法で本計測方法の精度確認を行なう必要がある. その方法の一つとして、3.4.3節で検討した S/N 比 を用いた方法が考えられる.そこで、本研究の全て の結果について、横軸を加振振動数、縦軸を信号変 位またはノイズ変位として図 22 にまとめた.さら に、横軸を S/N 比、縦軸を計測応力の誤差として図 23 にまとめた.

図 22 から,加振振動数の増加や計測間隔の拡大に よる信号変位の増加の傾向を確認できる.また,図 23 から,S/N比の増加に伴う計測応力の誤差減少を 確認できる.図 23 から,S/N比が2以上であれば, 計測応力の誤差は計測間隔 38mm で±5MPa 程度, 計測間隔 76mm で±2MPa 程度となることが予想さ れる.このように,S/N比は計測応力の精度を確認 する際の判断基準になると考えられる.

以上の検討結果から,本計測方法は誤差の大きさ を考慮したうえで,小口径配管の振動応力計測方法 として適用できると考えられる.

本計測方法を原子力発電所における小口径配管の 振動応力計測に適用した場合に想定される問題点を 以下にまとめる.

- (1) 狭隘部のため,対象配管に振動応力計測器を近 づけられない
- (2) 対象配管が多数あるため,作業時間を十分に確 保できない
- (3) 単純な正弦波振動ではなく、複数の振動モード が合成されたランダム振動である

(1)に対する解決策としては,非接触型変位計の小型化を図る必要がある.小型化に伴い狭隘部の計測 は可能になるものの,計測間隔も狭まることも予想 されるため,非接触型変位計の小型化と高精度化を 同時に進める必要があると考えられる.

(2)に対する解決策としては、本研究で実験を行 なった手持計測による対応が考えられる。本計測方 法は非接触計測であり設置時間は非常に短く、計測 時間やデータ処理時間も短時間であるため、計測位



図 22 加振振動数と信号変位およびノイズ変位の関係



置や計測方向を変えて効率よく振動応力を計測する ことができると考えられる.

(3)に対する解決策としては、これまでに板はりを 用いたランダム波加振実験を通じて本計測方法の適 用性は示されている⁽¹¹⁾.しかしながら、板はりに比 較して配管のランダム振動では、信号変位が非常に 小さくなることや、振動応力に寄与しない変位成分 も付加されることなどにより、S/N比の低下が懸念 される.また、近接した複数の振動モードが存在す ることもあるため、高精度のフィルタ処理が必要と なる可能性がある.これらについては、ランダム波 加振実験や実機計測データの蓄積などを通じて、適 用性を検討していく予定である.

4. まとめ

1,2および3インチの配管を対象として正弦波加 振による振動実験を行い,複数の非接触型変位計を 用いた振動応力計測方法の適用性の検討を行なった. その結果,以下の結論を得た.

(1) 非接触型変位計を固定した状態で振動応力計測

を行なった場合,従来のひずみゲージ法と同程 度の振動応力を計測できることを確認した.本 計測方法により生じる誤差は,非接触型変位計 の計測間隔に大きく依存し,計測間隔が38mm の場合は±7MPa程度,計測間隔が76mmの 場合は±2MPa程度となることを確認した.

- (2) 非接触型変位計を手に持った状態で振動応力計 測を行なった場合、過大評価やばらつきの増加 などが多少見られるものの、計測器を固定した 時とほぼ同じ結果が得られた.手持計測による 振動応力計測により、計測位置や計測方向の変 更が容易になり、より効率的な振動応力計測を 実施できる見込みが得られた.
- (3) 本計測方法は、小口径配管の振動応力計測方法 として適用できる.

今後は、本計測器のプロトタイプを製作し、実機 配管の計測によるデータ蓄積と実機適用性の検討を 進める予定である.

文献

- (1) Gosselin, S. R. and Fleming, K. N., "Evaluation of Pipe Failure Potential via Degradation Mechanism Assessment," Proc. ICON 5, 2641, pp.1-9 (1997).
- Mitman, J., "Revised Risk-Informed Inservice Inspection Evaluation Procedure," EPRI TR-112657 Rev. B-A Final Report (1999).
- (3) Lydell, B. O. Y., "A Database System Supporting the Evaluation of Piping Reliability on the Basis of Operational Experience," SKI Report, RSA-R-2001-01.12 (2002).
- (4) Noda, M., et al., "Methods of Evaluating Vibration-Induced Stress of Small-Bore Piping," ASME-PVP, PVP2006-ICPVT-11-93198, pp.1-9 (2006).
- (5) Silva, C. W., "Vibration: Fundamentals and Practice," CRC Press, Boca Raton, Chap. 8, pp. 456-476 (1999).
- (6) Tanaka, M., et al., "Development of a Diagnostic and Monitoring System for Vibration Pipes," Mitsubishi Heavy Industries Technical Review, Vol.33, pp.278–281 (1997).
- (7) Kageyama, K., et al., "Development of a New

Fiber-Optic Acoustic/Vibration Sensor: Principle, Sensor Performance, Applicability to Health Monitoring and Characteristics at Elevated Temperature," International Workshop on Structural Health Monitoring 2003, pp. 1–8 (2003).

- (8) Jean-Pierre Chambard. et al., "Pulsed TV-holography recording for vibration analysis applications," Optics and Lasers in Engineering, Volume 38, Issues 3-4, pp.131-143 (2002).
- (9) C. Reder, et al., "Non-contacting strain measurements of ceramic and carbon single fibres by using the laser-speckle method", Composites Part A: Applied Science and Manufacturing, Volume 34, Issue 11, pp. 1029-1033 (2003).
- (10) Chen Junda, et al. "Applications of Digital Correlation Method to Structure Inspection", Tsinghua Science & Technology Volume 12, Issue 3, pp.237-243 (2007).
- (11) 野田満靖ら、"レーザー変位計を用いた小口径 配管の振動応力計測方法の開発", INSS JOUR-NAL, Vol.14, p.126 (2007).