# 光ファイバーセンサーを用いた斜張橋ケーブルの張力管理システムの開発

日大生産工(院) 清水 健介 日大生産工 木田 哲量 日大生産工 和田 克哉 テクニカルリンク(株) 大滝 政博

1.はじめに

斜張橋やニールセン橋等のケーブル構造を有する 橋梁のケーブル張力測定方法には,従来から振動法 が用いられてきた。この振動法における張力算定式 は,単純な弦の式に加え曲げ剛性や質量等を考慮し て,さらに,現場係数を乗じて現実と合わない部分 を調整している。この現場係数は代表的なケーブル や張力範囲に特化しており,全ての状況に合うとは 限らない。そこで,現在注目されている光ファイバ ーセンサーによる計測技術と光ファイバー通信網と の接続による日常的な橋梁診断(橋梁モニタリング) 技術の確立が挙げられる。この技術が確立すると, これまでの橋梁診断とは質・量・経費・頻度とあらゆ る内容においてレベルアップされ,タイムリーに結 果を求める事ができ,その期待は大きい。

本報は,斜張橋ケーブルの張力管理システムに光 ファイバーセンサーFBG(Fiber Bragg Grating)を用 いた時の結果と,光ファイバーセンサーによる橋梁 モニタリングシステムについて提案するものである。

# 2. 従来の形状管理システムについて

コンピューター解析技術の発達に伴って,本四架 橋時代から現在に至るまで,長大斜張橋は盛んに架 設されてきた。斜張橋の架設は,ケーブルで主桁を 吊るという構造的な特徴を利用して,次々と張出し ていく張出し架設工法が採用される。しかし,斜張 橋は高次の不静定構造で,かつ柔構造である事から, 製作および架設精度は極めて重要である。張出し架 設はケーブルを張った段階ごとに,桁や塔の形状, ケーブルの張力等を計画通りにするためにケーブル の張力を微調整して誤差を小さくする作業が行なわ れる。そして架設の最終段階では,橋が所定の形状 と張力で仕上がる事が望ましく,この事から架設途 上の形状管理が,いかに大切かが伺える。

形状管理作業は,事前に橋面上の荷重等を調査し て形状管理の目標値となる管理値を計算する。その 後,現場における計測作業は温度変化の少ない夜間 に実施する。次に計測値と予め計算してある設計計 算値とを比較して誤差を算出する。その誤差が予め 設定した許容範囲に収まっているか否かをチェック し,調整の必要性の有無を判断する。仮に調整が行 なわれた場合,再び計測,誤差計算,調整の必要性 の判断を調整の必要が無くなるまで繰り返す。計測 内容は橋桁の形状,塔の倒れ,ケーブル張力および 温度の4種類である。そして,これまでこのケーブ ル張力測定に用いてきた方法が振動法であった。

#### 3.光ファイバーの基本原理

これまでのセンサー技術は,電子機器という一つ の枠から脱する事ができず,周辺に存在する動力機 械・電力・磁気等によるデータ信号への電磁誘導及 び腐食・防爆等の問題が常に直面していた。これに 対して光ファイバーセンサーは,電子機器という『電 気』の枠から離れて,光を用いる事から電気的ノイ ズが混入しない事が根本的に異なるところである。

通信用光ファイバーの断面を図3-1に,延長方向の 基本的断面を図3-2に示す。光ファイバーは髪の毛ほ どの太さからなる細いガラス繊維で,図3-1に示すよ うに,屈折率の異なる2種類のガラスによる二重構 造となっている。そして,図3-2に示すように,コア 内に入射した光は屈折率の異なるコアとクラッドの 境界面で反射を繰り返しながらコア内を伝搬してい く。この時,コアの屈折率がクラッドよりも少し高 くなっている事で境界面において光の性質である全 反射により光がコア外に漏れる事なく伝搬される。



Development of tensile management system in cable stayed bridge by using the optical fiber cable Kensuke SHIMIZU, Tetsukazu KIDA, Katsuya WADA and Masahiro OOTAKI 4. ケーブル張力測定に適した光ファイバーセンサー ケーブル張力測定という一項目のみを考えた場合,

この測定は静的測定で充分である。しかし,これまで振動法を実施してきたように,動的測定からも張 力の推定が実施でき,さらに,特来的に測定内容の 幅を持たせる事を考えると,静的・動的の両面に強 いセンサーが最適と考えられる。また,ケーブル内 にセンサーを設置する事を考えるとセンサーの大き さが「小さい」という事が不可欠である。

光ファイバーセンサーは平成17年現在,その測定 原理の異なる主なセンサー種類として以下の4種類 が挙げられる。

FBG BOTDR

SOFO マイクロベンディング

BOTDRは静的測定,SOFO・マイクロベンディングは センサーという形を構成する必要上,やや大きいセ ンサーとなる。従って,上記の条件を全て満たす光 ファイバーセンサーはFBGである。図4-1にFBGの原理 を示す。



#### 図4-1 FBGの原理

FBGは計測位置の光ファイバーのコアに回折格子 (Bragg Grating)を作成し,その両側を計測対象部材 に固定する。入射光がFBGに到達すると,回折格子は ある特定の周波数,すなわちブラック波長と呼ばれ る波長成分がFBGで反射され,残りの他の周波数成分 は通過してしまう。このブラック波長のシフト量分 がグレーチング間隔に依存しているため,力や温度 によりひずみが発生する測定対象部材のひずみ測定 が実施できる。FBGはこのような光ファイバー版のひ ずみゲージである。

# 5. 室内実験

## 5.1 実験方法と目的

図5-1に示すケーブルの供試体にFBG1点と従来から使用されている抵抗線式ひずみゲージ1点を接着 剤で貼り付け,引張り試験機によりひずみゲージの ひずみ値と光ファイバーセンサーの波長変化を測定

した。実験の目的は,以下の3項である 素線に撚りのあるケーブルは荷重(ケーブル張 力)に対して素線のひずみに直線性があるか。 FBGの出力は荷重に対して直線性があるか。 FBGの出力とひずみゲージの出力は同レベルか。





写真5-1 室内実験状況

#### 5.2 実験結果

実験は9。8kNピッチで引張荷重を加えて107。8kN まで上げ,19。6kNピッチで荷重を抜いていった。そ の結果を表5-1と図5-2に示す。

引張荷重	ひずみゲージ	FBG	
(kN)	( × 10 <sup>-6</sup> )	波長(nm)	ひずみ(×10⁻ം)
0°0	0	1556。50	0
9°8	77	1556。59	75
19。6	122	1556。65	125
29 <b>。</b> 4	179	1556。72	183
39。2	245	1556。80	250
49。0	321	1556。87	308
58。8	388	1556。95	375
68。6	459	1557。04	450
78 <sub>°</sub> 4	536	1557。12	516
88。2	607	1557。21	591
98。0	689	1557。30	666
107。8	765	1557。38	733
98。0	699	1557。30	666
78 <sub>°</sub> 4	551	1557。14	533
58。8	408	1556。98	400
39。2	260	1556。82	267
19。6	112	1556。65	125
0.0	15	1556, 52	17

表5-1 測定結果



図5-2 ひずみゲージとFBG

#### 5.3 まとめ

#### a) 荷重に対するひずみの直線性

図5-2に示す荷重ひずみ線図を見ると0~20kNの低 い張力ではたるみが見られるが,それ以上の高い張 力では直線性がある。従って数100kN~数1000kNオー ダーの荷重(数10N/mm<sup>2</sup>~数100N/mm<sup>2</sup>以上の応力)が与 えられる実橋のケーブルにおける荷重変化を『ひず み出力』によって測定する事は充分に可能と思われ る。

#### b) FBG出力の直線性

図5-2に示すように,FBG出力はひずみゲージ出力 と同様に高い張力範囲において良い直線性を示した。 c) ひずみゲージとFBGのひずみ出力

図5-2に示す通り, ひずみゲージとFBGとに大きな 違いがなく, 107。8kNの引張荷重を与えた時, FBG のひずみ出力は733×10<sup>-6</sup>, ひずみゲージ出力は765 ×10<sup>-6</sup>, FBG出力はひずみゲージの96%の値を示して いる。一般的に光ファイバーセンサーの単純なひず み出力は, ひずみゲージに比べて1/10程度の精度と 言われているが数100×10<sup>-6</sup>以上の大きなひずみ出力 のレベルでは問題ないものと思われる。

# 6.斜張橋ケーブルへの光ファイバーセンサーの適用6.1 大師橋ケーブルへの適用

斜張橋の形状管理におけるケーブル張力測定は, 架設時に振動法で行なわれてきた。しかし,今後の 計測技術は架設現場という限定された期間だけでな く,モリタニングシステムを備えた長期測定技術の 確立が必要となってくる。そこで,大師橋のケーブ ル架設において,試験的に光ファイバーセンサー (FBG)を素線に接着し測定を行なった(写真6-1参照)。 また,光ファイバーセンサーはケーブルのモリタニ ングを前提に残置し,半年ごとの経年計測を1年間行 ないケーブル張力の推移を調査する事とした。



写真6-1 FBGの設置状況

#### 6.2 測定結果

光ファイバーセンサー(FBG)を設置したケーブル は,最上段から2段目のケーブル(C2,C13)の2本とし C2R・C13Rの両ケーブルともに張力を300kN ~ 500 kN に変化させ,その時の各張力に対するFBGの波長を測 定した。また,同時に温度補正用のダミーケーブル も測定した。これらの測定結果を図6-1に示す。また, この時の計測装置による波長測定結果(スペクトル 図)の代表例を図6-2に示す。この結果より,両ケー ブル共に3つの測定結果に直線性があり,張力と波 長変化には次の2つの近似式が得られた。







次に、今回は試験的にFBG設置方法として接着剤を 用いた。しかし、接着剤は長期測定には不向きであ る。従って、今後の長期測定用に用いる設置方法と して電気融着器による設置方法を検討している。こ れは、カプセル型ひずみゲージと同様に細いカプセ ル内にFBGを設置した光ファイバーセンサーを定着 させ、そのカプセルと一体になったアルミプレート を電気融着器にて素線と一体化させるもので(写真 6-2参照)、素線にはわずかな窪みが形成される(写真 6-3参照)。



写真6-2 電気融着作業 写真6-3 電気融着状況 今回は,この設置方法により素線自体が受ける影 響を確認するために引張強度試験と疲労強度試験を 実施した。2つの材料試験はいずれもアルミプレート を融着させた素線と未処理の素線を用いて実施した。

まず,引張強度試験結果は,融着処理3本と未処理 3本の各素線の引張強度を示し,3本の平均はそれぞ れ以下の通りであった。

- ・電気融着処理 1585 N/mm<sup>2</sup>
- ・未処理 1580 N/mm<sup>2</sup>

上記のように,電気融着処理を施した素線の引張 強度は未処理の素線に比べて低下する事は全くなかった。

次に疲労強度試験結果の図6-3は,実線が未処理の 素線,破線が電気融着処理を施した素線の試験結果 である。この未処理の近似線に対して電気融着の破 線はわずかに下回る結果になり,多少の影響がある 事が伺える。しかし,未処理の素線の試験結果は標 準偏差が "=4。23kN程度あり,電気融着の影響はこ の不均一の中に位置する程度の劣化と考えられる。

以上の材料試験の結果から,電気融着の影響は非常に小さく,この程度の劣化は実橋におけるケーブルの安全率や余裕張力の中に吸収できる程度と考えられる。また数100本の中の1本の素線に対するこの

程度の疲労強度の低下よりも,ケーブル張力の常時 モニタリングの効果は何倍もの価値を持つものと考 えられる。



## 7. モニタリングシステム

光ファイバーセンサーによるモニタリングは長期 測定が基本である。そのため,センサーの設置方法 及び設置位置は非常に重要である。設置方法は前述 の電気融着により長期測定が可能である。そして, 設置位置は雨水等の浸入を考慮すれば塔側の定着部 付近が良い。この塔側に設置した光ファイバーセン サーと光ケーブル及び計測機器を用いたモニタリン グシステムの構成図を図7-1に示す。このような通信 システムに組み込まれたモニタリングシステムによ ってタイムリーなデータをより早く入手する事がで きる。

#### 「参考文献」

- 山根正之:ハイパフォーマンスガラス ,pp2-102 , コロナ社
- 2) 新家徹・広中邦汎・頭井洋・西村春久:振動法 によるケーブル張力の実用算定式について,土 木学会論文報告集,第294号,1980年2月

