

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第6部門第1区分

【発行日】平成28年12月15日(2016.12.15)

【公開番号】特開2015-224916(P2015-224916A)

【公開日】平成27年12月14日(2015.12.14)

【年通号数】公開・登録公報2015-078

【出願番号】特願2014-108923(P2014-108923)

【国際特許分類】

G 01 V 1/00 (2006.01)

【F I】

G 01 V 1/00 C

【手続補正書】

【提出日】平成28年10月27日(2016.10.27)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0060

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0060】

図10(A)に示すように、震源装置50から発生する振動波の振動信号を「 $f(\cdot)$ 」、受振装置60において受信する測定振動信号を「 $R(\cdot)$ 」とすると、震源装置50から受振装置60までの地盤の伝達関数 $H(\cdot)$ は、以下の式により算出することができる。

$$H(\cdot) = \frac{1}{f(\cdot)} \times R(\cdot)$$

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0061

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0061】

反転運転時において、震源装置50から発生する振動波は制御されておらず予め把握することはできないものの、信号処理装置1は、震源装置50の動作のログ情報(例えば、偏心錘の位置や速度等)から、震源装置50から実際に発生している振動波を算出することができる。そのため、反転運転時であっても、震源装置50から発生する振動波の振動信号 $f(\cdot)$ を取得することができる。

また、震源装置50から受振装置60までの地盤の伝達関数 $H(\cdot)$ は、定常運転時において既に算出しているため、標準周期信号 $R'(\cdot)$ は、以下の式により算出することができる。

$$R'(\cdot) = H(\cdot) \times f(\cdot)$$

【手続補正3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図10

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 10】

