

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2017年11月23日(23.11.2017)



(10) 国際公開番号

WO 2017/199544 A1

(51) 国際特許分類:

G01N 29/14 (2006.01) G01N 29/07 (2006.01)
G01N 29/06 (2006.01)

〒6068501 京都府京都市左京区吉田本町
3 6 番地 1 Kyoto (JP).

(21) 国際出願番号: PCT/JP2017/008850

(22) 国際出願日: 2017年3月6日(06.03.2017)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願 2016-098951 2016年5月17日(17.05.2016) JP

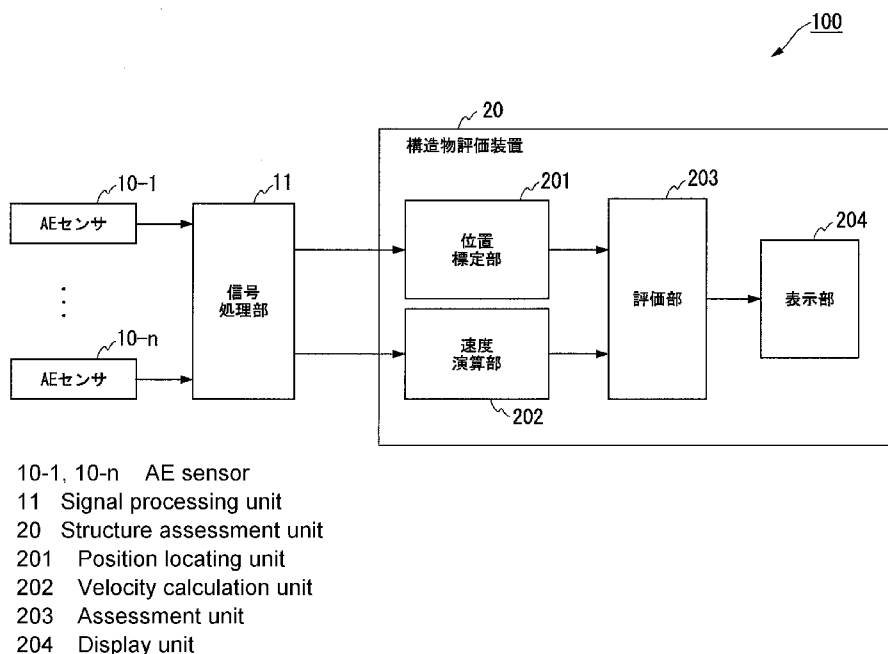
(71) 出願人: 株式会社東芝(KABUSHIKI KAISHA
TOSHIBA) [JP/JP]; 〒1058001 東京都港区芝
浦一丁目1番1号 Tokyo (JP). 国立大学
法人京都大学(KYOTO UNIVERSITY) [JP/JP];

(72) 発明者: 渡部 一雄(WATABE Kazuo); 〒1058001
東京都港区芝浦一丁目1番1号 株式会社
東芝 知的財産室内 Tokyo (JP). 高峯 英文
(TAKAMINE Hidefumi); 〒1058001 東京都港区
芝浦一丁目1番1号 株式会社東芝 知的財産室
内 Tokyo (JP). 塩谷 智基(SHIOTANI Tomoki);
〒6068501 京都府京都市左京区吉田本町3 6 番
地1 国立大学法人京都大学内 Kyoto (JP).

(74) 代理人: 特許業務法人 志賀国際特許
事務所 (SHIGA INTERNATIONAL PATENT
OFFICE); 〒1006620 東京都千代田区丸の内
一丁目9番2号 Tokyo (JP).

(54) Title: STRUCTURE ASSESSMENT SYSTEM, STRUCTURE ASSESSMENT DEVICE AND STRUCTURE ASSESSMENT METHOD

(54) 発明の名称: 構造物評価システム、構造物評価装置及び構造物評価方法



(57) Abstract: A structure assessment system according to one embodiment comprises: a plurality of sensors, a position locating unit, a velocity calculation unit and an assessment unit. The sensors detect elastic waves generated by a structure. The position locating unit derives a source distribution for the elastic waves, on the basis of the elastic waves. The velocity calculation unit derives the velocity of propagation of the elastic waves on the basis of the elastic waves. The assessment unit assesses the soundness of the structure, on the basis of the source distribution and the velocity of propagation of the

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

一 国際調査報告(条約第21条(3))

elastic waves.

(57) 要約: 実施形態の構造物評価システムは、複数のセンサと、位置標定部と、速度演算部と、評価部とを持つ。センサは、構造物より発生した弾性波を検出する。位置標定部は、前記弾性波に基づいて、前記弾性波の発信源分布を導出する。速度演算部は、前記弾性波に基づいて、前記弾性波の伝搬速度を導出する。評価部は、前記発信源分布と、前記弾性波の伝搬速度とに基づいて、前記構造物の健全性を評価する。

明 細 書

発明の名称：

構造物評価システム、構造物評価装置及び構造物評価方法

技術分野

[0001] 本発明の実施形態は、構造物評価システム、構造物評価装置及び構造物評価方法に関する。

背景技術

[0002] 近年、高度経済成長期に建設された橋梁等の構造物の老朽化に伴う問題が顕在化してきている。万が一にも構造物に事故が生じた場合の損害は計り知れないため、従来から構造物の状態を監視するための技術が提案されている。例えば、内部亀裂の発生、又は、内部亀裂の進展に伴い発生する弾性波を、高感度センサにより検出するA E（Acoustic Emission:アコースティック・エミッション）方式により、構造物の損傷を検出する技術が提案されている。A Eは、材料の疲労亀裂の進展に伴い発生する弾性波である。A E方式では、圧電素子を利用したA Eセンサにより弾性波をA E信号（電圧信号）として検出する。

A E信号は、材料の破断が生じる前の兆候として検出される。したがって、A E信号の発生頻度および信号強度は、材料の健全性を表す指標として有用である。そのため、A E方式によって構造物の劣化の予兆を検出する技術の研究が行われている。

[0003] 交通などによる荷重が橋梁のコンクリート床版にかかった際、床版内の亀裂の進展や摩擦などによりA Eが発生する。床版表面にA Eセンサを設置することで、床版から発生するA Eを検出することができる。また、複数のA Eセンサを設置することで、A Eセンサ間のA E信号の到達時刻の差からA E発生源の位置を標定することができる。このA E発生源の位置標定結果から、対象床版の損傷度合を推定することが行われている。しかしながら、標定結果と、損傷度合との対応付けが十分ではない場合、安定した健全性の評

価を行うことができない場合があった。なお、このような問題は、橋梁のコンクリート床版に限らず亀裂の発生または進展に伴い弾性波が発生する構造物すべてに共通する問題である。

先行技術文献

特許文献

[0004] 特許文献1：特開2004-125721号公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0005] 本発明が解決しようとする課題は、弾性波が発生する構造物の健全性の評価を行うことができる構造物評価システム、構造物評価装置及び構造物評価方法を提供することである。

課題を解決するための手段

[0006] 実施形態の構造物評価システムは、複数のセンサと、位置標定部と、速度演算部と、評価部とを持つ。センサは、構造物より発生した弾性波を検出する。位置標定部は、前記弾性波に基づいて、前記弾性波の発信源分布を導出する。速度演算部は、前記弾性波に基づいて、前記構造物で発生した前記弾性波の伝搬速度を導出する。評価部は、前記発信源分布と、前記弾性波の伝搬速度とに基づいて、前記構造物の健全性を評価する。

図面の簡単な説明

[0007] [図1]実施形態の構造物評価システム100のシステム構成を示す図。

[図2A] A E 震源密度分布の具体例を示す図。

[図2B]弾性波伝搬速度分布の具体例を示す図。

[図3A] A E 震源密度分布の領域の区分け結果を表す図。

[図3B]弾性波伝搬速度分布の領域の区分け結果を表す図。

[図4]評価結果分布の一例を示す図。

[図5]評価結果の妥当性の検証結果を示す図。

[図6]構造物評価システム100の処理の流れを示すシーケンス図。

[図7]本実施形態における構造物評価装置20による健全性の評価の基本概念を示す図。

[図8A]A E震源位置標定のみによる従来の構造物の健全性の評価の一例を示す図。

[図8B]伝搬速度のみによる従来の構造物の健全性の評価の一例を示す図。

[図9]図8A及び図8Bに示した従来の2つの評価方法を組み合わせたと仮定した場合の評価結果の一例を示す図。

[図10A]A Eの第一到達波の振幅が53dB以上の発信源から発生したA Eの情報を用いて導出したA E震源密度分布の比較結果を表す図。

[図10B]A Eの第一到達波の振幅が60dB以上の発信源から発生したA Eの情報を用いて導出したA E震源密度分布の比較結果を表す図。

[図11]図7に示した基本概念の別例を示す図。

[図12]基準値を含む所定の範囲の幅を有する領域を閾値として用いた場合における構造物評価装置20による健全性の評価の基本概念を示す図。

[図13A]所定の条件が、弾性波の発生頻度（弾性波の検出数）が予め設定された第一の閾値を超える条件である場合の評価方法について説明するための図。

[図13B]所定の条件が、伝搬速度が急激に低下する条件である場合の評価方法について説明するための図。

発明を実施するための形態

[0008] 以下、実施形態の構造物評価システム、構造物評価装置及び構造物評価方法を、図面を参照して説明する。

図1は、実施形態の構造物評価システム100のシステム構成を示す図である。構造物評価システム100は、構造物の健全性の評価に用いられる。本実施形態において、評価とはある基準に基づいて、構造物の健全性の度合い、すなわち構造物の劣化状態を決定することを意味する。なお、本実施形態では、構造物の一例として橋梁を例に説明するが、構造物は橋梁に限定される必要はない。例えば、構造物は、亀裂の発生または進展、あるいは外的

衝撃（例えば雨、人工雨など）に伴い弾性波が発生する構造物であればどのようなものであってもよい。なお、橋梁は、河川や渓谷などの上に架設される構造物に限らず、地面よりも上方に設けられる種々の構造物（例えば高速道路の高架橋）なども含む。

[0009] 構造物評価システム 100 は、複数の AE センサ 10-1 ~ 10-n (n は 2 以上の整数)、信号処理部 11 および構造物評価装置 20 を備える。信号処理部 11 および構造物評価装置 20 は、有線又は無線により通信可能に接続される。なお、以下の説明では、AE センサ 10-1 ~ 10-n について区別しない場合には AE センサ 10 と記載する。

[0010] AE センサ 10 は、構造物に設置される。例えば、AE センサ 10 は、橋梁のコンクリート床版に設置される。AE センサ 10 は、圧電素子を有し、構造物が発生する弾性波（AE 波）を検出し、検出した弾性波を電圧信号（AE 源信号）に変換する。AE センサ 10 は、AE 源信号に対して増幅、周波数制限などの処理を施して信号処理部 11 に出力する。なお、AE センサ 10 に代えて加速度センサが用いられてもよい。この場合、加速度センサは、AE センサ 10 と同様の処理を行うことによって、信号処理後の信号を信号処理部 11 に出力する。コンクリート床版の厚さは、例えば 15 cm 以上である。

[0011] 信号処理部 11 は、AE センサ 10 による処理が施された AE 源信号を入力とする。信号処理部 11 は、入力した AE 源信号に対して、必要とされるノイズ除去、パラメータ抽出などの信号処理を行うことによって弾性波に関する情報を含む AE 特徴量を抽出する。弾性波に関する情報とは、例えば、AE 源信号の振幅、エネルギー、立ち上がり時間、持続時間、周波数、ゼロクロスカウンタ数などの情報である。信号処理部 11 は、抽出した AE 特徴量に基づく情報を AE 信号として構造物評価装置 20 に出力する。信号処理部 11 が出力する AE 信号には、センサ ID、AE 検知時刻、AE 源信号振幅、エネルギー、立ち上り時間および周波数などの情報が含まれる。

[0012] ここで、AE 源信号の振幅は、例えば弾性波の中で最大振幅の値である。

エネルギーは、例えば各時点において振幅を二乗したものを時間積分した値である。なお、エネルギーの定義は、上記例に限定されず、例えば波形の包絡線を用いて近似されたものでもよい。立ち上がり時間は、例えば弾性波がゼロ値から予め設定される所定値を超えて立ち上がるまでの時間 T_1 である。持続時間は、例えば弾性波の立ち上がり開始から振幅が予め設定される値よりも小さくなるまでの時間である。周波数は、弾性波の周波数である。ゼロクロスカウント数は、例えばゼロ値を通る基準線を弾性波が横切る回数である。

[0013] 構造物評価装置 20 は、バスで接続された CPU (Central Processing Unit) やメモリや補助記憶装置などを備え、評価プログラムを実行する。評価プログラムの実行によって、構造物評価装置 20 は、位置標定部 201、速度演算部 202、評価部 203、表示部 204 を備える装置として機能する。なお、構造物評価装置 20 の各機能の全て又は一部は、ASIC (Application Specific Integrated Circuit) や PLD (Programmable Logic Device) や FPGA (Field Programmable Gate Array) 等のハードウェアを用いて実現されてもよい。また、評価プログラムは、コンピュータ読み取り可能な記録媒体に記録されてもよい。コンピュータ読み取り可能な記録媒体とは、例えばフレキシブルディスク、光磁気ディスク、ROM、CD-ROM 等の可搬媒体、コンピュータシステムに内蔵されるハードディスク等の記憶装置である。また、評価プログラムは、電気通信回線を介して送受信されてもよい。

[0014] 位置標定部 201 は、信号処理部 11 から出力された AE 信号を入力とする。また、位置標定部 201 は、構造物における AE センサ 10 の設置位置に関する情報（以下、「センサ位置情報」という。）をセンサ ID に対応付けて予め保持する。設置位置に関する情報は、例えば緯度および経度、あるいは構造物の特定位置からの水平方向および垂直方向の距離などである。位置標定部 201 は、入力された AE 信号に含まれるセンサ ID、AE 検知時刻等の情報と、予め保持しているセンサ位置情報とに基づいて AE 発生源の

位置標定を行う。位置標定部 201 は、ある期間分の位置標定結果を用いて、A E 震源密度分布（発信源分布）を導出する。A E 震源密度分布は、構造物で発生した弾性波の発信源が示された分布を表す。位置標定部 201 は、導出した A E 震源密度分布を評価部 203 に出力する。

[0015] 速度演算部 202 は、信号処理部 11 から出力された A E 信号を入力とする。また、速度演算部 202 は、センサ位置情報をセンサ ID に対応付けて予め保持する。速度演算部 202 は、入力された A E 信号に含まれるセンサ ID、A E 検知時刻等の情報と、予め保持しているセンサ位置情報とに基づいて、構造物の弾性波伝搬速度分布を導出する。弾性波伝搬速度分布は、構造物で発生した弾性波の伝搬速度が示された分布を表す。例えば、速度演算部 202 は、A E トモグラフィ解析法を用いて構造物の弾性波伝搬速度分布を導出する。速度演算部 202 は、導出した弾性波伝搬速度分布を評価部 203 に出力する。A E トモグラフィ解析法とは、構造物から発生した弾性波を複数の A E センサで検知し、A E 発生源の位置標定を行ない、その発生源から各センサまでの理論的な走査時間と計測された走査時間の誤差が許容値以内に収束するように、構造物の解析モデルの伝搬速度を補正し、構造物における弾性波伝搬速度の分布を得るものである。劣化した構造物ほど内部を進む A E の速度が低下するため、A E トモグラフィ解析法を用いることによって A E の速度分布から構造物内部の劣化度合いを評価できる。

[0016] 評価部 203 は、位置標定部 201 から出力された A E 震源密度分布と、速度演算部 202 から出力された弾性波伝搬速度分布とを入力とする。評価部 203 は、入力された A E 震源密度分布と、弾性波伝搬速度分布とに基づいて構造物の健全性を評価する。評価部 203 は、評価結果を表示部 204 に表示させる。

[0017] 表示部 204 は、液晶ディスプレイ、有機 E L（Electro Luminescence）ディスプレイ等の画像表示装置である。表示部 204 は、評価部 203 の制御に従って評価結果を表示する。表示部 204 は、画像表示装置を構造物評価装置 20 に接続するためのインタフェースであってもよい。この場合、表

示部 204 は、評価結果を表示するための映像信号を生成し、自身に接続されている画像表示装置に映像信号を出力する。

[0018] 図 2 A は A E 震源密度分布を表し、図 2 B は弾性波伝搬速度分布を表す。なお、A E 震源密度分布および弾性波伝搬速度分布は、同じ構造物の同じ領域に基づいて得られる分布である。図 2 A 及び図 2 B では、ある道路の構造物の床版に 15 個の A E センサ 10 を用いた結果を示している。図 2 A において、横軸と縦軸は評価対象となる構造物の特定位置からの水平方向の長さ (mm) と垂直方向の長さ (mm) を表す。また、図 2 B において、横軸と縦軸は評価対象となる構造物の特定位置からの水平方向の長さ (m) と垂直方向の長さ (m) を表す。

[0019] 図 2 A では、発信源が多いほど（発信源が密なほど）濃く表されており、発信源が少ないほど（発信源が疎なほど）薄く表されている。例えば、図 2 A における領域 30 は発信源が他の領域よりも多い領域を表す。また、図 2 B では、伝搬速度が速いほど濃く表されており、伝搬速度が遅いほど薄く表されている。図 2 A 及び図 2 B に示す A E 震源密度分布および弾性波伝搬速度分布が評価部 203 に入力される。

[0020] 以下、図 3 A、図 3 B および図 4 を用いて、評価部 203 の具体的な処理について説明する。

評価部 203 は、入力された A E 震源密度分布を、発信源の密度に関する基準値（以下、「密度基準値」という。）に基づいて、発信源が疎な領域と、発信源が密な領域の二つの領域に区分けする。具体的には、評価部 203 は、A E 震源密度分布を密度基準値に基づいて、二値化することによって領域を区分けする。本実施形態では、密度基準値を 0.5 としている。評価部 203 は、A E 震源密度分布において、密度基準値以上の領域を発信源が密な領域とし、密度基準値よりも密度が少ない領域を発信源が疎な領域として、二値化することによって領域を区分けする。なお、密度基準値は、上記の値に限定される必要はなく、適宜変更されてもよい。

[0021] また、評価部 203 は、入力された弾性波伝搬速度分布を、弾性波の伝搬

速度に関する基準値（以下、「伝搬速度基準値」という。）に基づいて、伝搬速度が高い領域と、伝搬速度が低い領域の二つの領域に区分けする。具体的には、評価部 203 は、弾性波伝搬速度分布を伝搬速度基準値に基づいて、二値化することによって領域を区分けする。本実施形態では、伝搬速度基準値を 3800 m/s としている。評価部 203 は、弾性波伝搬速度分布において、伝搬速度基準値以上の領域を伝搬速度が高い領域とし、伝搬速度基準値よりも伝搬速度が遅い領域を伝搬速度が低い領域として、二値化することによって領域を区分けする。なお、伝搬速度基準値は、上記の値に限定される必要はなく、適宜変更されてもよい。

[0022] 図 3 A は A E 震源密度分布の領域の区分け結果を表し、図 3 B は弾性波伝搬速度分布の領域の区分け結果を表す。以下、図 3 A に示す図を二値化 A E 震源密度分布と記載し、図 3 B に示す図を二値化弾性波伝搬速度分布と記載する。

[0023] その後、評価部 203 は、二値化 A E 震源密度分布と、二値化弾性波伝搬速度分布とを用いて構造物の健全性を評価する。具体的には、評価部 203 は、二値化 A E 震源密度分布と、二値化弾性波伝搬速度分布とを重ね合わせることによって、重ね合った領域の区分け結果に応じて構造物の健全性を 4 段階で評価する。ここで、4 段階の評価の具体例として、健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱおよび限界劣化が挙げられる。健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱおよび限界劣化の順に、構造物の劣化が進行していることを表す。すなわち、健全は構造物の劣化が最も進行していないことを表し、限界劣化に近づくにつれて構造物の劣化が進行していることを表す。評価部 203 は、以下の評価条件に基づいて、構造物の各領域（重ね合った各領域）がそれぞれ健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱ及び限界劣化のいずれに相当するのかを評価する。

[0024] （評価条件）

・健全：二値化 A E 震源密度分布で“疎”の領域、かつ、二値化弾性波伝搬速度分布で“高”の領域

- ・ 中間劣化Ⅰ：二値化 A E 震源密度分布で“密”の領域、かつ、二値化弾性波伝搬速度分布で“高”の領域
- ・ 中間劣化Ⅱ：二値化 A E 震源密度分布で“密”の領域、かつ、二値化弾性波伝搬速度分布で“低”の領域
- ・ 限界劣化：二値化 A E 震源密度分布で“疎”の領域、かつ、二値化弾性波伝搬速度分布で“低”の領域

[0025] 上記のように、評価部 203 は、重ね合った領域が、発信源が疎な領域であり、かつ、伝搬速度が高い領域の場合には、その領域を健全な領域と評価する。また、評価部 203 は、重ね合った領域が、発信源が密な領域であり、かつ、伝搬速度が高い領域の場合には、その領域を中間劣化Ⅰの領域と評価する。また、評価部 203 は、重ね合った領域が、発信源が密な領域であり、かつ、伝搬速度が低い領域の場合には、その領域を中間劣化Ⅱの領域と評価する。また、評価部 203 は、重ね合った領域が、発信源が疎な領域であり、かつ、伝搬速度が低い領域の場合には、その領域を限界劣化の領域と評価する。

[0026] 評価部 203 は、上記のように、重ね合った各領域がそれぞれ健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱ及び限界劣化のいずれに相当するのかを評価することによって、各領域の評価結果が示された評価結果分布を導出する。例えば、評価部 203 は、評価結果分布において、健全な領域を“1”で表し、中間劣化Ⅰの領域を“2”で表し、中間劣化Ⅱの領域を“3”で表し、限界劣化の領域を“4”で表してもよい。評価部 203 は、導出した評価結果分布を表示部 204 に表示させる。

[0027] 図 4 は、評価結果分布の一例を示す図である。図 4 に示すように、評価結果分布が表示されることによって、作業員や管理者は構造物のどの領域の劣化が進んでいるのかを容易に把握することができる。

[0028] 図 5 は、評価結果の妥当性の検証結果を示す図である。図 5 には、図 4 に示した構造物の床版の内部を採取して確認した結果が示されている。図 4 において、限界劣化であることを表す“4”の領域内の丸印 31 の部分から採

取したコアサンプルが図5（A）である。図5（A）に示すように、コアサンプル内部は、水平ひび割れによりコアが分離するほどの劣化進展が見てとれる。それに対して、図4において、健全であることを表す“1”の領域内の丸印32の部分から採取したコアサンプルが図5（B）である。図5（B）に示すように、コアサンプル内部は、目視ではひび割れは確認されない。このように、構造物評価装置20による評価手法の有効性が確認された。図5に示すコアサンプルの長さは約23.5cmであり、本実施形態における構造物評価装置20では少なくとも15cm以上の深さまで構造物の劣化状態を評価することができる。

[0029] 図6は、構造物評価システム100の処理の流れを示すシーケンス図である。なお、図6では、各AEセンサ10と信号処理部11とをセンサユニットとしている。

各AEセンサ10は、構造物が発生する弾性波（AE波）を検出する（ステップS101）。AEセンサ10は、検出した弾性波を電圧信号（AE源信号）に変換し、AE源信号に対して増幅、周波数制限などの処理を施して信号処理部11に出力する。信号処理部11は、入力したAE源信号に対して、必要とされるノイズ除去、パラメータ抽出などの信号処理を行う（ステップS102）。信号処理部11は、信号処理を行うことによって抽出されるAE特徴量に基づく情報をAE信号として構造物評価装置20に出力する（ステップS103）。ステップS101～ステップS103の処理は、所定の期間実行される。

[0030] 位置標定部201は、信号処理部11から出力されたAE信号と、予め保持しているセンサ位置情報とに基づいてAE発生源の位置標定を行う（ステップS104）。位置標定部201は、ステップS104の処理を所定の期間分実行する。そして、位置標定部201は、所定の期間分の位置標定結果を用いて、AE震源密度分布を導出する（ステップS105）。位置標定部201は、導出したAE震源密度分布を評価部203に出力する。

[0031] 速度演算部202は、信号処理部11から出力されたAE信号に基づいて

、構造物の弾性波伝搬速度分布を導出する（ステップS 1 0 6）。例えば、速度演算部2 0 2は、所定の期間分のA E信号を用いて弾性波伝搬速度分布を導出してもよいし、所定の期間よりも短い期間分のA E信号を用いて弾性波伝搬速度分布を導出してもよい。速度演算部2 0 2は、導出した弾性波伝搬速度分布を評価部2 0 3に出力する。なお、ステップS 1 0 5とステップS 1 0 6は順不同である。

[0032] 評価部2 0 3は、位置標定部2 0 1から出力されたA E震源密度分布と、速度演算部2 0 2から出力された弾性波伝搬速度分布とを用いてそれぞれ二値化することによって二値化A E震源密度分布と、二値化弾性波伝搬速度分布とを導出する（ステップS 1 0 7）。評価部2 0 3は、導出した二値化A E震源密度分布と、二値化弾性波伝搬速度分布とを用いて、評価条件に基づいて構造物の各領域を評価することによって評価結果分布を導出する（ステップS 1 0 8）。評価部2 0 3は、導出した評価結果分布を表示部2 0 4に表示させる。表示部2 0 4は、評価部2 0 3の制御に従って評価結果分布を表示する（ステップS 1 0 9）。

[0033] 図7は、本実施形態における構造物評価装置2 0による健全性の評価の基本概念を示す図である。図7に示すように、本実施形態における構造物評価装置2 0では、弾性波伝搬速度の高低、A E震源密度の疎密をそれぞれ2次元の評価軸として4象限に区分けする。そして、構造物評価装置2 0は、評価条件に基づいて区分けされた4象限においてそれぞれ、健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱ及び限界劣化と区分けする。ここで、従来の評価方法と本実施形態における評価方法とを比較する。

[0034] 図8 AはA E震源位置標定のみによる評価を表し、図8 Bは伝搬速度のみによる評価を表す。図8 Aに示すようにA E震源位置標定のみによる評価では、A E震源が疎から密になるほど構造物が劣化している可能性が高いことが表されている。また、図8 Bに示すように伝搬速度のみによる評価では、伝搬速度が低くなるほど構造物が劣化している可能性が高いことが表されている。

[0035] 図9は、図8A及び図8Bに示した従来の2つの評価方法を組み合わせたと仮定した場合の評価結果の一例を示す図である。図9に示すように、従来の2つの評価方法を単に組み合わせると、弾性波伝搬速度がある基準より高く、かつ、AE震源密度分布が疎な領域（発信源が疎な領域）が健全となり、弾性波伝搬速度がある基準より低く、かつ、AE震源密度分布が密（発信源が密）になるほど構造物の劣化が進み、限界劣化に至る、直線的な変化となることが想定される。これは、限界劣化状態の構造物で、AE震源密度分布が疎になることや、劣化がある程度進んだ構造物でも弾性波伝搬速度が健全状態と略同等に高いことが実験的に確認されたことから必ずしも正しい評価指標となっていない。それに対して、図7に示した本実施形態における構造物評価装置20による健全性の評価の基本概念では、図5に示した評価結果の妥当性の検証結果を見ても分かる通り、正しい評価指標となっていると言える。

[0036] 以上のように構成された構造物評価システム100によれば、弾性波を発生する構造物の健全性の評価を行うことが可能になる。以下、この効果について詳細に説明する。

構造物評価装置20は、複数のAEセンサ10それぞれによって検出された弾性波から得られるAE震源密度分布と、弾性波伝搬速度分布とを用いて、評価条件に基づいて構造物の健全性を評価する。このように、本実施形態における構造物評価装置20は、AE震源密度分布と、弾性波伝搬速度分布を組み合わせることによって構造物を領域毎に劣化レベルを評価することができる。そのため、弾性波を発生する構造物の健全性の評価を行うことが可能になる。また、構造物評価装置20は、弾性波から得られる1つの情報ではなく、複数の情報を用いることによってより精度の高い評価を行うことができる。

[0037] 以下、構造物評価装置20の変形例について説明する。

構造物評価装置20が備える各機能部は、一部又は全てが別の筐体に備えられていてもよい。例えば、構造物評価装置20が評価部203のみを備え

て、位置標定部 201、速度演算部 202 および表示部 204 が別の筐体に備えられてもよい。このように構成される場合、評価部 203 は、A E 震源密度分布と弾性波伝搬速度分布とを別の筐体から取得し、取得した A E 震源密度分布と弾性波伝搬速度分布とを用いて構造物の健全性を評価する。そして、評価部 203 は、評価結果を別の筐体が備える表示部 204 に出力する。

このように構成されることによって、A E 震源密度分布および弾性波伝搬速度分布の導出に既存の装置を用いることによって、構造物評価装置 20 の製造コストを抑えることができる。

[0038] 信号処理部 11 は、構造物評価装置 20 に備えられてもよい。このように構成される場合、信号処理部 11 は、A E センサ 10 による処理が施された A E 源信号を、A E センサ 10 から直接、又は、不図示の中継装置を介して取得する。

図 1 では、複数の A E センサ 10-1 ~ 10-n に 1 台の信号処理部 11 が接続されているが、構造物評価システム 100 は複数台の信号処理部 11 を備え、各 A E センサ 10 にそれぞれ信号処理部 11 が接続されて複数台のセンサユニットを備えるように構成されてもよい。

[0039] 本実施形態では、速度演算部 202 が弾性波伝搬速度分布を導出する構成を示したが、これに限定される必要はない。例えば、速度演算部 202 は、図 2 A に示す A E 震源密度分布において所定の閾値以上の密度の領域における速度、又は、所定の閾値未満の密度の領域における速度を導出するように構成されてもよい。このように構成される場合、評価部 203 は、位置標定部 201 によって導出された A E 震源密度分布と、速度演算部 202 によって導出された速度とを用いて構造物の健全性を評価する。

[0040] また、評価部 203 は、出力制御部として動作してもよい。出力制御部は、出力部を制御して、評価結果を出力する。ここで、出力部には、表示部 204、通信部および印刷部が含まれる。出力部が通信部である場合、出力制御部は通信部を制御して、評価結果を他の装置に送信する。また、出力部が

印刷部である場合、出力制御部は印刷部を制御して、評価結果を印刷する。

なお、構造物評価装置 20 は、出力部として、表示部 204、通信部および印刷部の一部又は全てを備えて上記の動作を実行してもよい。

[0041] 位置標定部 201 は、A E の第一到達波の振幅が所定の閾値以上の発信源から発生した A E の情報のみを用いて A E 震源密度分布を導出してもよい。例えば、位置標定部 201 は、A E の第一到達波の振幅が 60 dB 以上の発信源から発生した A E の情報のみを用いて A E 震源密度分布を導出してもよい。図 10A 及び図 10B を用いて、具体的に説明する。図 10A は A E の第一到達波の振幅が 53 dB 以上の発信源から発生した A E の情報を用いて導出した A E 震源密度分布であり、図 10B は A E の第一到達波の振幅が 60 dB 以上の発信源から発生した A E の情報を用いて導出した A E 震源密度分布である。図 5 の妥当性の検証結果を鑑みると、図 10B のようにある一定振幅以上の発信源から発生した A E の情報のみを用いることで、より精度の高い評価を行うことが可能になる。したがって、このように構成されることによって、効果的な劣化診断に寄与することが可能になる。なお、第一到達波とは、構造物で起こったある弾性波発生事象（イベントという）を複数の A E センサで検知した場合、最初に A E センサに到達した弾性波のことを言う。

[0042] 図 11 は、図 7 に示した基本概念の別例を示す図である。図 11 に示す例では、図 7 の区分けに加えて、構造物建造、補修直後の初期段階に当たる「初期」フェーズが追加されている。これは、構造物の建設、製造後の初期状態において初めて荷重が掛かったときに、発信源が多量に観測される状況を表している。これは直ちに構造物の劣化進行を示すものではなく、構造物が自身の経験する初めての荷重に対する応答を示すもので、その後は、既往の荷重に対しては A E の発生が少なくなっていく。したがって、図 7 の健全フェーズの前段階と位置付けられ、初期フェーズの後は、発信源の減少と共に健全フェーズへと移行していくことを表している。例えば、図 11 に示す例は、構造物の建造、補修直後に健全性の評価を行う場合に考慮すべきフェー

ズである。

[0043] 評価部203は、限界劣化の領域のみを示した評価結果分布を導出し、導出した評価結果分布を表示部204に表示させるように構成されてもよい。具体的には、まず評価部203は、上記のように、二値化AE震源密度分布と、二値化弾性波伝搬速度分布とを重ね合わせる。次に、評価部203は、重ね合った領域において上記の評価条件で限界劣化の領域と評価条件を満たす領域を探索する。そして、評価部203は、限界劣化の領域の評価条件を満たす領域に対して所定のパターン（例えば、図4のように“4”の数字と色の塗りつぶし）を割り当て、限界劣化の領域の評価条件を満たさなかった領域に対して所定のパターンを割り当てないで、限界劣化の領域のみを示した評価結果分布を導出する。その後、評価部203は、導出した評価結果分布を表示部204に表示させる。

[0044] 本実施形態では、評価部203が、2次元データの二値化AE震源密度分布と、2次元データの二値化弾性波伝搬速度分布とを用いて2次元データの評価結果分布を導出して、導出した評価結果分布を表示させる構成を示したが、評価部203は3次元の評価結果分布を表示させるように構成されてもよい。3次元のAE震源密度分布と弾性波伝搬速度分布は、位置標定部201および速度演算部202で導出する過程で2次元空間を3次元空間に拡張して導出することで求めることができる。

[0045] 本実施形態では、評価部203が、AE震源密度分布内の領域を密度基準値に基づいて、発信源が疎な領域と、発信源が密な領域の二つの領域に区分けし、弾性波伝搬速度分布内の領域を伝搬速度基準値に基づいて、伝搬速度が高い（速い）領域と、伝搬速度が低い（遅い）領域の二つの領域に区分けする構成を示した。これに対して、密度基準値を含む所定の範囲の幅を有する第1の領域と、伝搬速度基準値を含む所定の範囲の幅を有する第2の領域とを閾値として用いることによって、評価部203が、AE震源密度分布内の領域を発信源が疎な領域と、発信源が密な領域と、疎密のいずれの領域にも属さない領域の三つの領域に区分けし、弾性波伝搬速度分布内の領域を伝

搬速度が高い（速い）領域と、伝搬速度が低い（遅い）領域と、高低のいずれの領域にも属さない領域の三つの領域に区分けするように構成されてもよい。例えば、第１の領域の幅は $0.4 \sim 0.6$ の範囲であり、第２の領域の幅は $3600 \text{ m/s} \sim 4000 \text{ m/s}$ の範囲である。なお、第１の領域及び第２の領域は、予め設定されていてもよいし、ユーザによって設定されてもよい。

[0046] このように構成される場合、評価部２０３は、ＡＥ震源密度分布内の領域において第１の領域の最大値以上の密度の領域を発信源が密な領域とし、第１の領域の最小値未満の密度の領域を発信源が疎な領域とし、第１の領域の最小値以上最大値未満の密度の領域をその他の領域として領域を区分けする。また、評価部２０３は、弾性波伝搬速度分布内の領域において第２の領域の最大値以上の伝搬速度の領域を伝搬速度が高い領域とし、第２の領域の最小値未満の伝搬速度の領域を伝搬速度が低い領域とし、第２の領域の最小値以上最大値未満の伝搬速度の領域をその他の領域として領域を区分けする。このように構成される場合の評価の基本概念図は図１２のようになる。

[0047] 図１２は、基準値を含む所定の範囲の幅を有する領域を閾値として用いた場合における構造物評価装置２０による健全性の評価の基本概念を示す図である。図１２に示すように、基準値を含む所定の範囲の幅を有する第１の領域４１と、第２の領域４２とを閾値として用いることによって、４つの評価のいずれにも属しないと評価されてしまう場合がある。しかしながら、所定の範囲の幅を有する領域を閾値として用いない場合には、図７に示すように、少しの値のずれで健全な領域が、限界劣化と評価されてしまう可能性もある。これに対して、上記のように、基準値を含む所定の範囲の幅を有する領域を閾値として用いることによって、健全な領域が、限界劣化と評価されてしまう可能性を低減することができる。

評価部２０３は、第１の領域４１又は第２の領域４２のいずれかを閾値として用いて劣化状態を評価してもよい。

[0048] 上記の実施形態では、評価部２０３が図７に示した評価方法で評価を行う

構成を示したが、これに限定される必要はなく、評価部 203 は以下に示す評価方法で評価を行うように構成されてもよい。具体的には、評価部 203 は、所定の条件が満たされるまでの間は図 9 に示した評価方法で評価を行い、所定の条件が満たされた後は図 7 に示した評価方法で評価を行う。ここで、所定の条件とは、弾性波の発生頻度（弾性波の検出数）が予め設定された第一の閾値を超えること、又は、伝搬速度が急激に低下することである。伝搬速度が急激に低下した場合とは、例えば、速度演算部 202 が時刻 $t-1$ において算出した伝搬速度と、時刻 t において算出した伝搬速度との差が第二の閾値以上低下した場合である。所定の条件に基づく評価について図 13 A 及び図 13 B を用いて説明する。

[0049] 図 13 A は、所定の条件が、弾性波の発生頻度（弾性波の検出数）が予め設定された第一の閾値を超える条件である場合の評価方法について説明するための図である。図 13 A において、横軸は時間 T を表し、縦軸は弾性波の発生頻度を表す。なお、図 13 A において、時刻 t_1 が予め設定された第一の閾値を超えた時刻を表す。図 13 A に示すように、一般的に構造物の劣化状態が悪化するにつれて弾性波の発生頻度が高くなり、弾性波の発生頻度が第一の閾値を超えた後に弾性波の発生頻度がピークを経て、のちに低下していく。構造物には、このような特性があるため、評価部 203 は、弾性波の発生頻度が第一の閾値を超えるまでの間は図 9 に示した評価方法で評価を行い、弾性波の発生頻度が第一の閾値を超えた後は図 7 に示した評価方法で評価を行う。具体的には、図 13 A において、評価部 203 は、時刻 t_1 までの間は図 9 に示した評価方法で評価を行い、時刻 t_1 以降は図 7 に示した評価方法で評価を行う。

[0050] 図 13 B は、所定の条件が、伝搬速度が急激に低下する条件である場合の評価方法について説明するための図である。図 13 B において、横軸は時間 T を表し、左の縦軸は弾性波の伝搬速度を表す。図 13 B に示すように、一般的に構造物の劣化状態が悪化するにつれて弾性波の伝搬速度が低下する。構造物には、このような特性があるため、評価部 203 は、弾性波の伝搬速

度が第二の閾値以上低下するまでの間は図 9 に示した評価方法で評価を行い、弾性波の伝搬速度が第二の閾値以上低下した後は図 7 に示した評価方法で評価を行う。具体的には、図 13B において、評価部 203 は、時刻 t_1 までの間は図 9 に示した評価方法で評価を行い、時刻 t_1 以降は図 7 に示した評価方法で評価を行う。

[0051] 図 7 に示した評価方法では、上記の評価条件が用いられる。図 9 に示した評価方法では、例えば評価部 203 は、弾性波伝搬速度がある基準より低く、かつ、AE 震源密度分布が密（発信源が密）であるほど限界劣化であると評価し、弾性波伝搬速度がある基準より高く、かつ、AE 震源密度分布が疎な領域（発信源が疎な領域）であるほど健全であると評価する。なお、図 9 と図 7 で示す限界劣化とは、それぞれの図の中において相対的に最も劣化の度合いが大きい状態を示しており、図 9 と図 7 の限界劣化を相互に比較した場合は図 7 の限界劣化の方が劣化の度合いは大きい。以上のように所定の条件で評価方法を切り替えることで、劣化が大きく進んでいない構造物の劣化状態の変化を感度良く評価することが可能となる。

[0052] 以上説明した少なくともひとつの実施形態によれば、構造物より発生した弾性波を検出する複数の AE センサ 10 と、弾性波に基づいて発信源分布を導出する位置標定部 201 と、弾性波に基づいて伝搬速度を導出する速度演算部 202 と、発信源分布と、伝搬速度とに基づいて、構造物の健全性を評価する評価部 203 とを持つことにより、弾性波を発生する構造物の健全性の評価を行うことができる。

[0053] 本発明のいくつかの実施形態を説明したが、これらの実施形態は、例として提示したものであり、発明の範囲を限定することは意図していない。これら実施形態は、その他の様々な形態で実施されることが可能であり、発明の要旨を逸脱しない範囲で、種々の省略、置き換え、変更を行うことができる。これら実施形態やその変形は、発明の範囲や要旨に含まれると同様に、特許請求の範囲に記載された発明とその均等の範囲に含まれるものである。

符号の説明

[0054] 10 (10-1 ~ 10-n) ... AE センサ, 11 ... 信号処理部, 20 ... 構造物評価装置, 201 ... 位置標定部, 202 ... 速度演算部, 203 ... 評価部, 204 ... 表示部

請求の範囲

- [請求項1] 構造物より発生した弾性波を検出する複数のセンサと、
前記弾性波に基づいて、前記弾性波の発信源分布を導出する位置標定部と、
前記弾性波に基づいて、前記弾性波の伝搬速度を導出する速度演算部と、
前記発信源分布と、前記弾性波の伝搬速度とに基づいて、前記構造物の健全性を評価する評価部と、
を備える構造物評価システム。
- [請求項2] 前記評価部は、前記弾性波の発信源の密度に関する基準値に基づいて前記発信源分布を前記発信源が疎な領域と前記発信源が密な領域との二つの領域に区分けし、前記発信源が疎な領域であり、かつ、前記弾性波の伝搬速度に関する基準値より前記弾性波の伝搬速度が低い領域を最も構造物の劣化が進行している領域と評価する、請求項1に記載の構造物評価システム。
- [請求項3] 前記速度演算部は、前記弾性波に基づいてトモグラフィ解析を行うことによって前記弾性波の伝搬速度の分布を表す伝搬速度分布を導出し、
前記評価部は、前記弾性波の伝搬速度に関する基準値に基づいて前記伝搬速度分布を前記伝搬速度が高い領域と前記伝搬速度が低い領域との二つの領域に区分けし、前記発信源分布と、前記伝搬速度分布とを用いて、前記発信源が疎な領域であり、かつ、前記伝搬速度が低い領域を最も劣化が進行している領域と評価する、請求項1又は2に記載の構造物評価システム。
- [請求項4] 前記評価部は、前記構造物の各領域において、最も劣化が進行していることを表す限界劣化と評価する条件を満たす領域を探索し、前記条件を満たす領域が示された評価結果分布を導出し、導出した前記評価結果分布を出力する、請求項1～3のいずれか一項に記載の構造物

評価システム。

[請求項5] 前記評価部は、前記構造物の各領域を、健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱ及び限界劣化の４つで評価することによって、前記構造物の各領域がそれぞれ健全、中間劣化Ⅰ、中間劣化Ⅱ及び限界劣化のいずれに相当するのかが示された評価結果分布を導出し、導出した前記評価結果分布を出力する、請求項１～４のいずれか一項に記載の構造物評価システム。

[請求項6] 前記評価部は、前記発信源が疎な領域であり、かつ、前記弾性波の伝搬速度に関する基準値より前記弾性波の伝搬速度が高い領域を、構造物の劣化が最も進行していない健全な領域と評価する、請求項２～５のいずれか一項に記載の構造物評価システム。

[請求項7] 前記位置標定部は、前記センサによって検出された前記弾性波の振幅情報に基づいて、既定の振幅以上の発信源の分布が表された前記発信源分布を導出する、請求項１～６のいずれか一項に記載の構造物評価システム。

[請求項8] 前記弾性波の振幅情報は、前記センサによって検出された各イベントにおける前記弾性波の第一到達波の振幅の情報である、請求項７に記載の構造物評価システム。

[請求項9] 前記弾性波は、前記構造物に応力が印加された結果として構造物表面あるいは内部の損傷より発生したものである、請求項１～８のいずれ一項に記載の構造物評価システム。

[請求項10] 構造物より発生した弾性波に基づいて、前記弾性波の発信源分布を導出する位置標定部と、

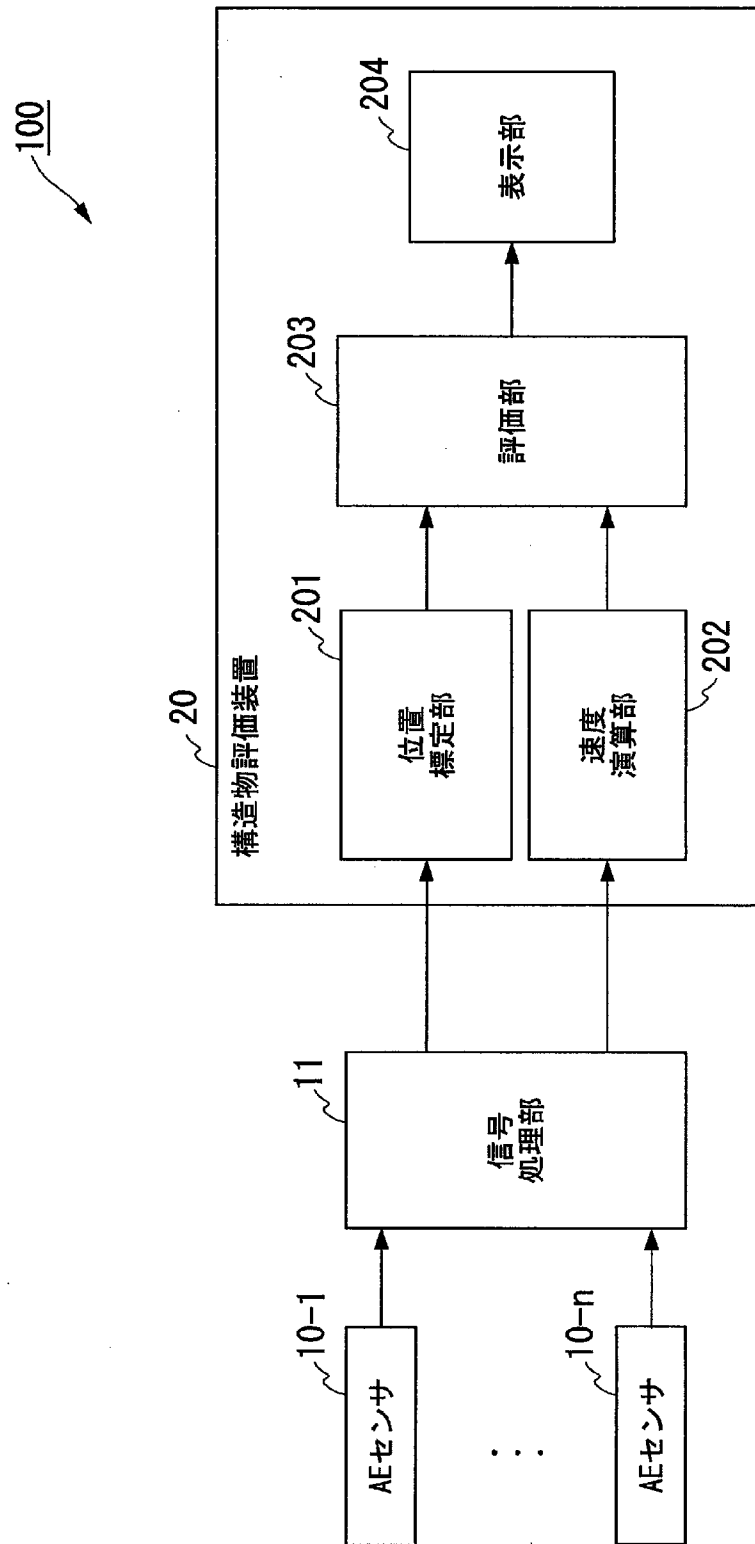
前記弾性波に基づいて、前記弾性波の伝搬速度を導出する速度演算部と、

前記発信源分布と、前記弾性波の伝搬速度とに基づいて、前記構造物の健全性を評価する評価部と、

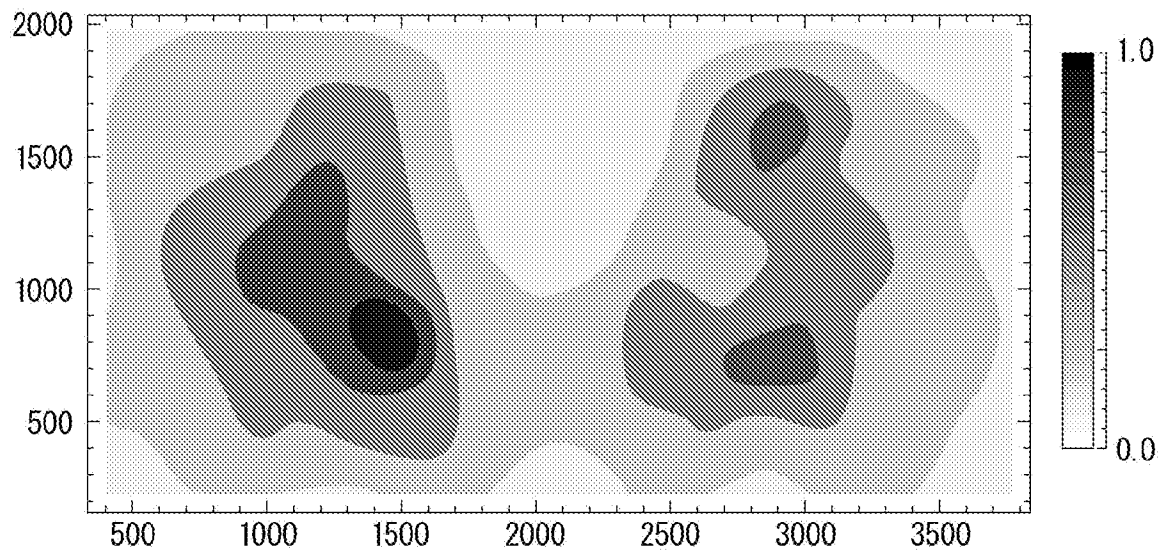
を備える構造物評価装置。

- [請求項11] 構造物より発生した弾性波に基づいて、前記弾性波の発信源分布を導出する位置標定ステップと、
- 前記弾性波に基づいて、前記弾性波の伝搬速度を導出する速度演算ステップと、
- 前記発信源分布と、前記弾性波の伝搬速度とに基づいて、前記構造物の健全性を評価する評価ステップと、
- を有する構造物評価方法。

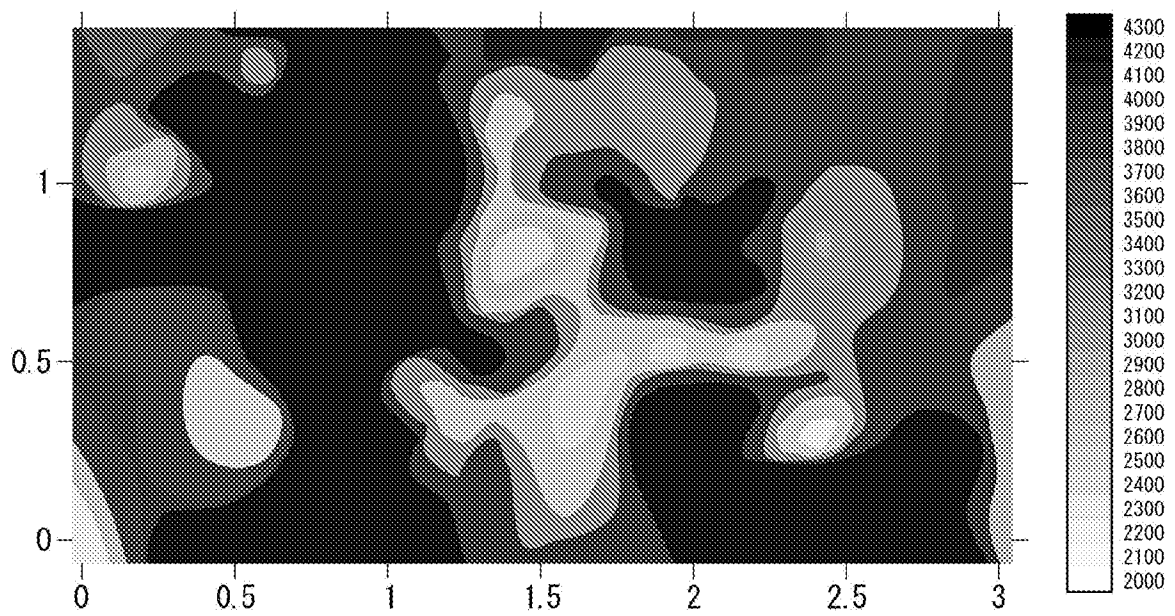
[図1]



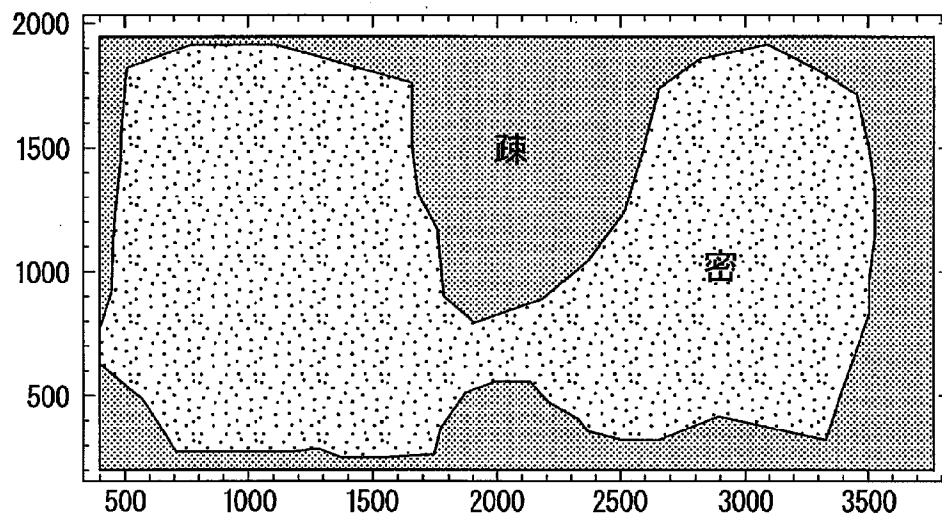
[図2A]



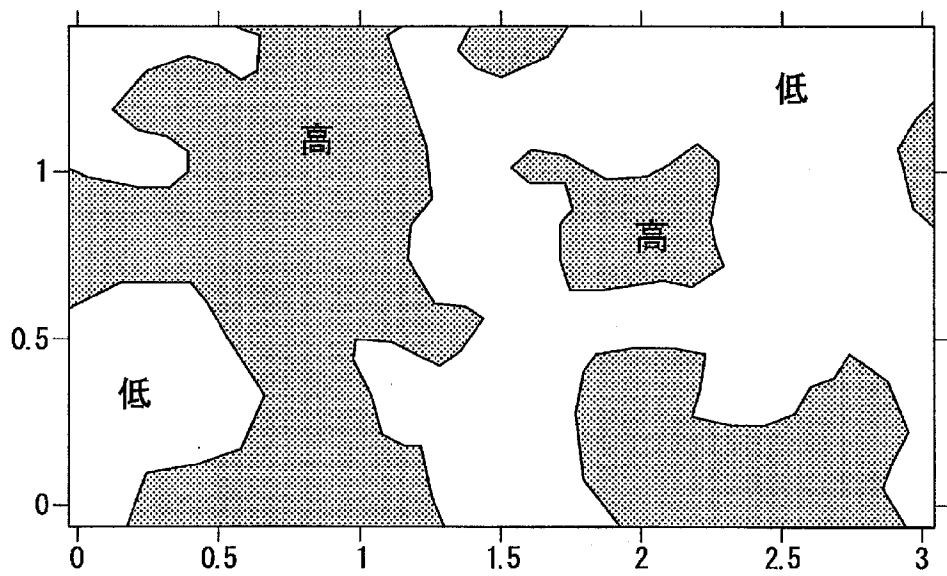
[図2B]



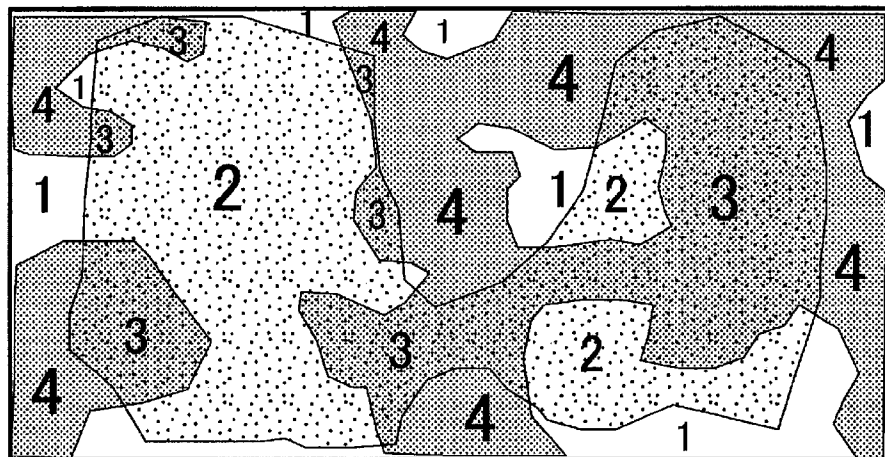
[図3A]



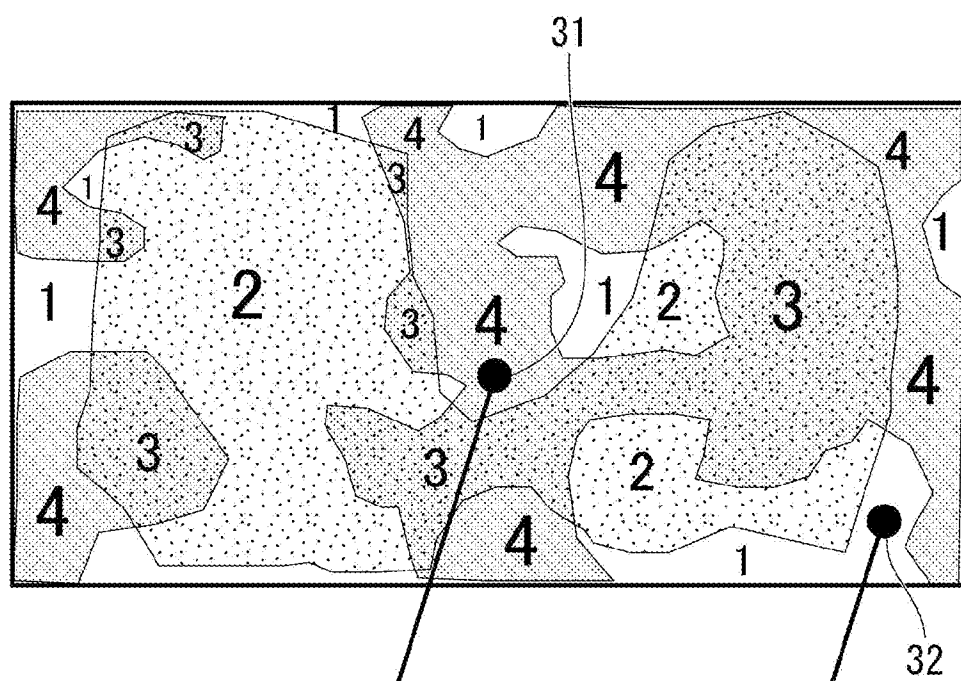
[図3B]



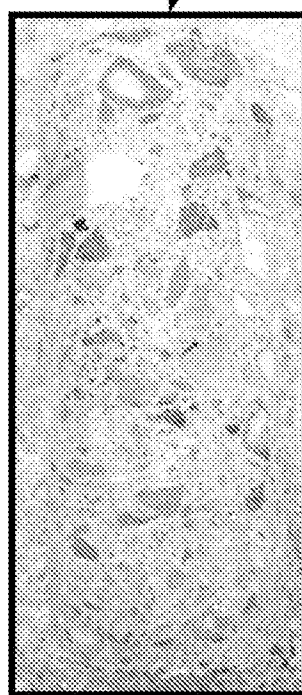
[図4]



[図5]

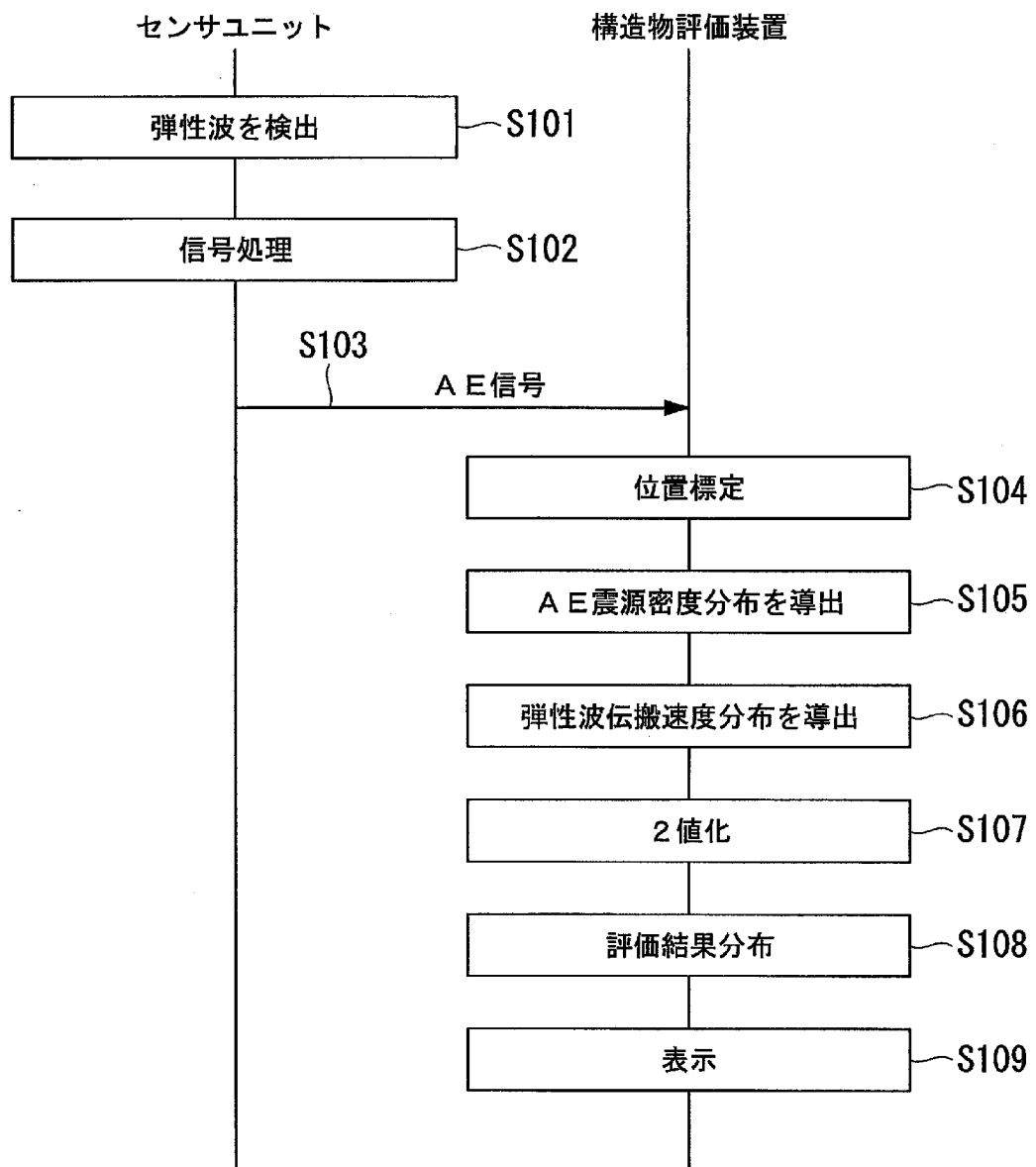


(A)

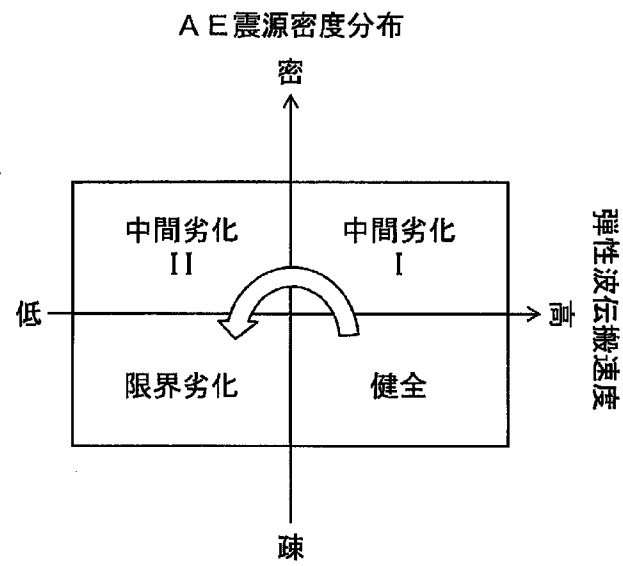


(B)

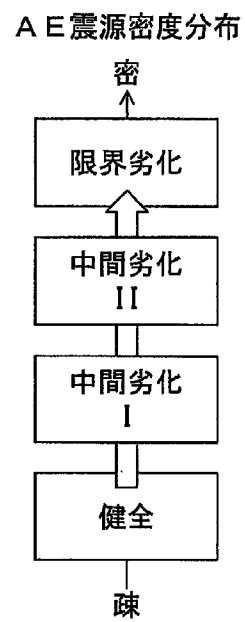
[図6]



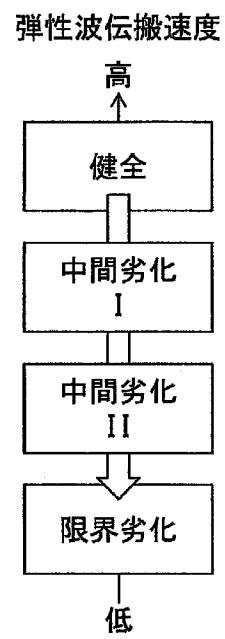
[図7]



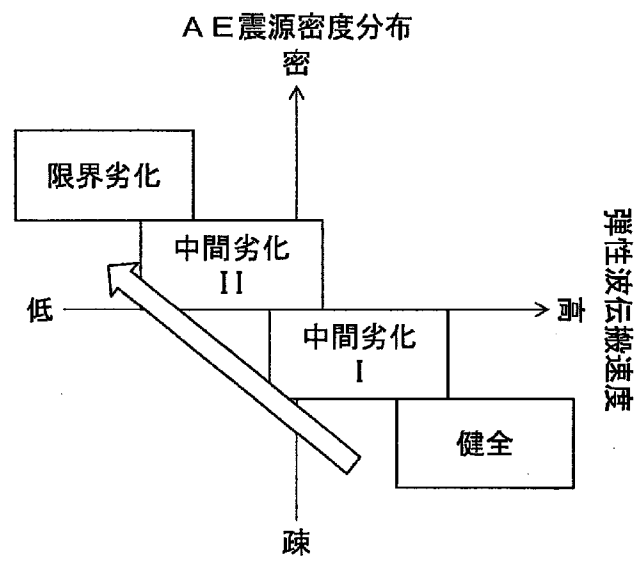
[図8A]



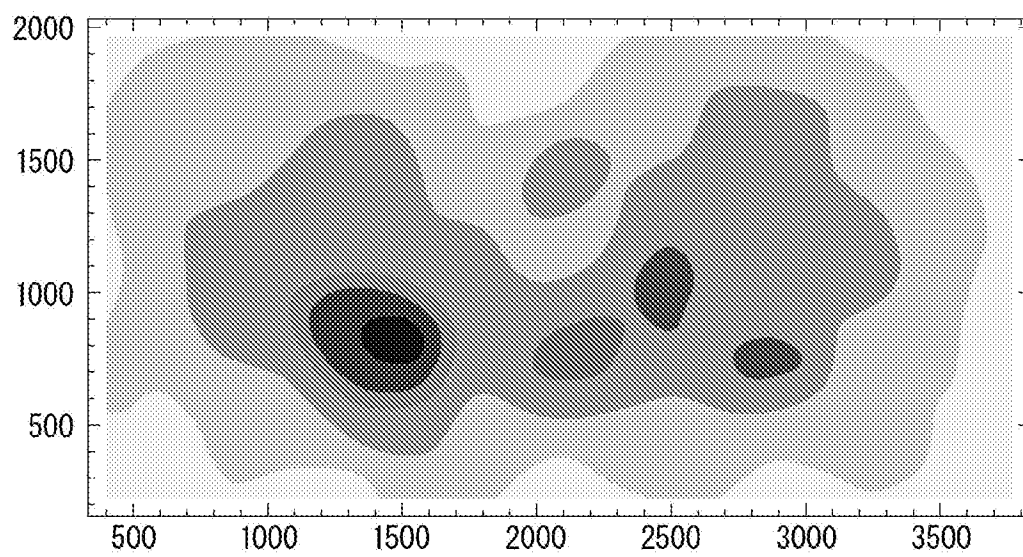
[図8B]



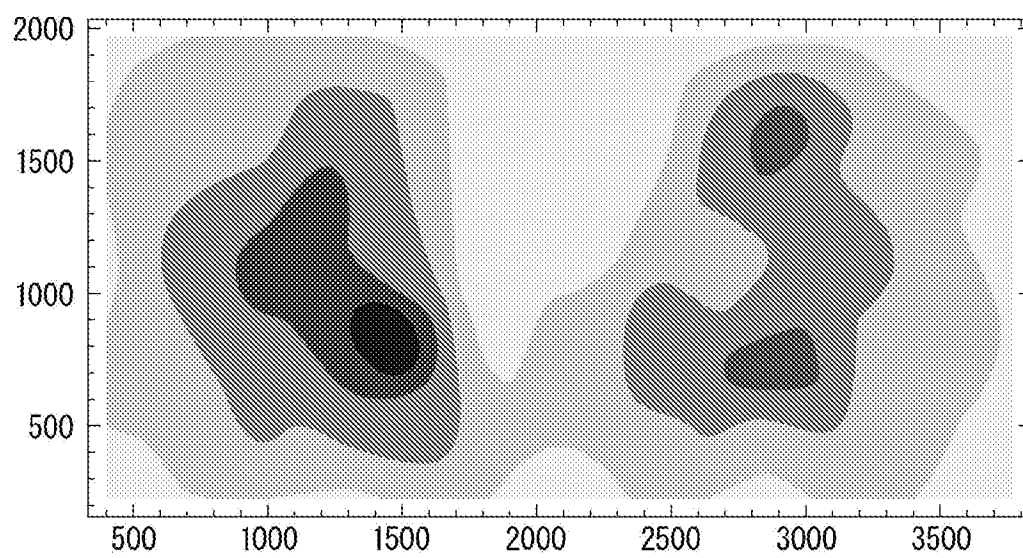
[図9]



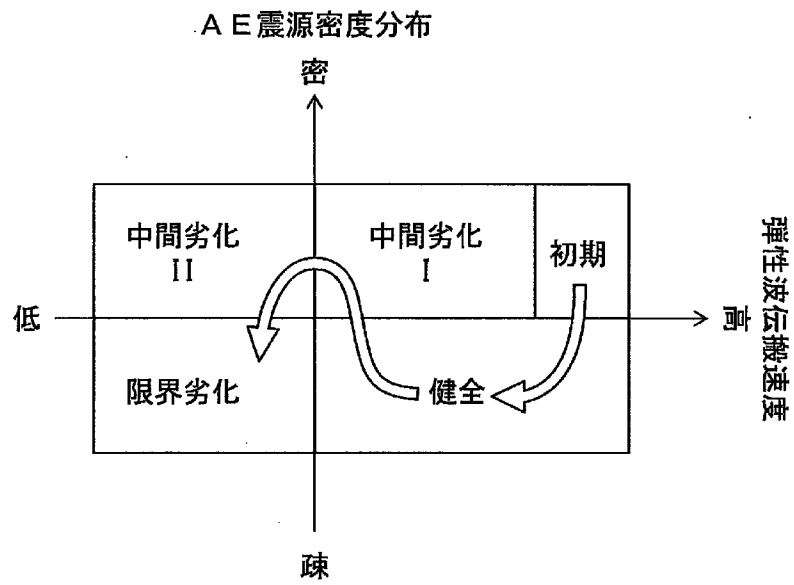
[図10A]



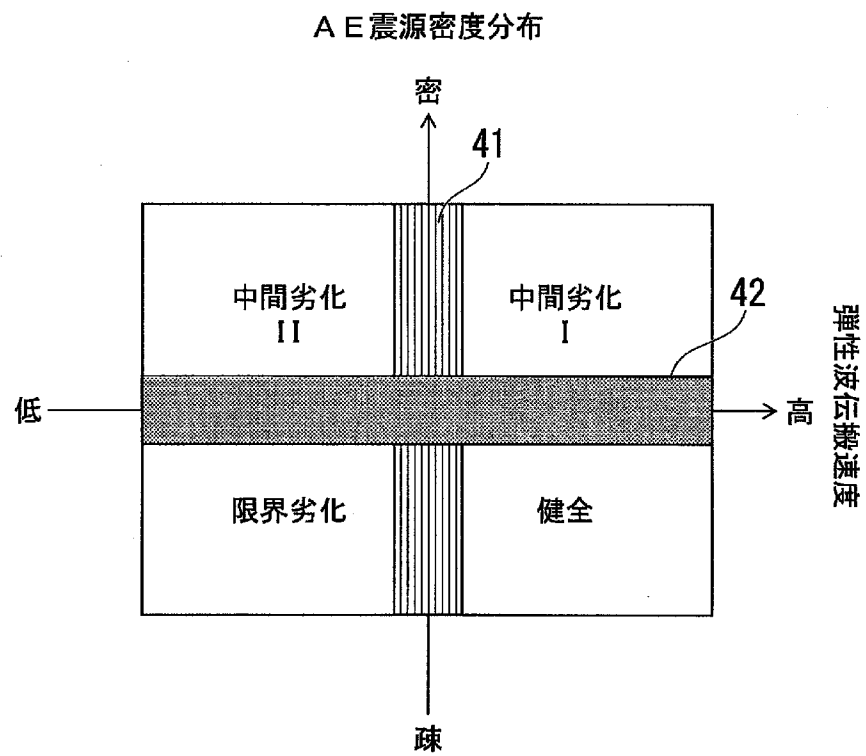
[図10B]



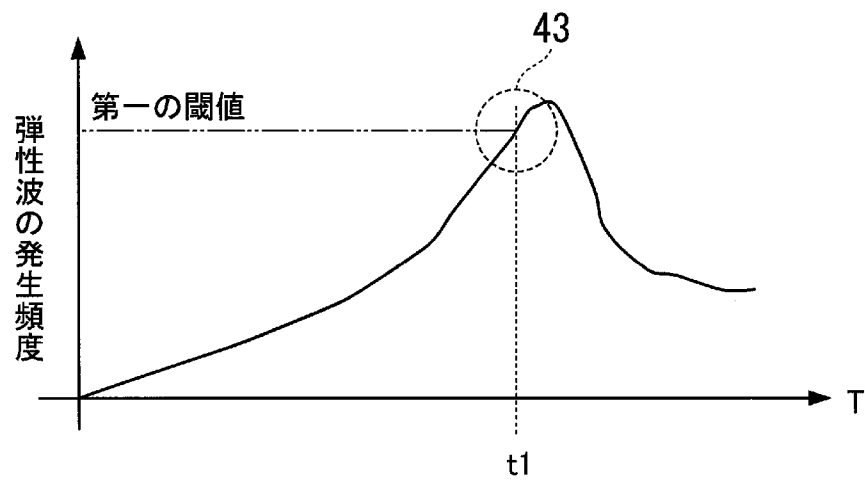
[図11]



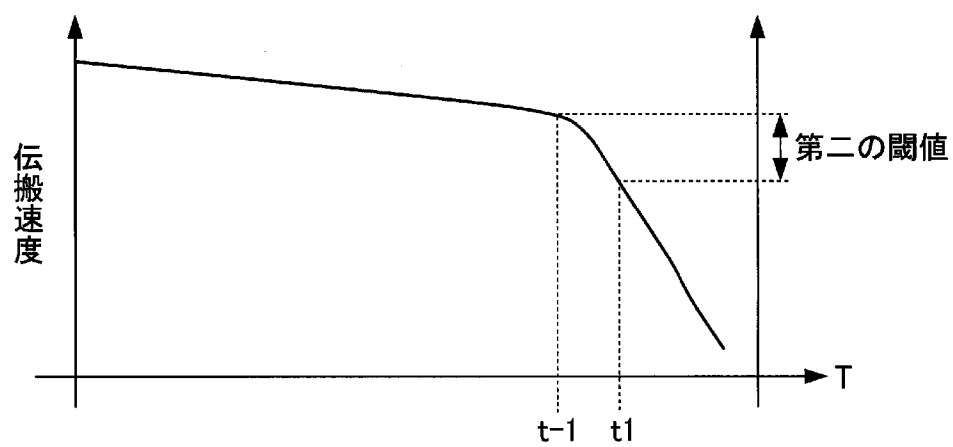
[図12]



[図13A]



[図13B]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2017/008850

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

G01N29/14(2006.01)i, G01N29/06(2006.01)i, G01N29/07(2006.01)i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

G01N29/14, G01N29/06, G01N29/07

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2017
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2017	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2017

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	JP 9-218182 A (Tobishima Corp.), 19 August 1997 (19.08.1997), paragraph [0011] (Family: none)	1, 4-11 2-3
Y A	JP 2014-95555 A (Tobishima Corp.), 22 May 2014 (22.05.2014), paragraphs [0024] to [0033] (Family: none)	1, 4-11 2-3
A	US 4531411 A (COLLINS et al.), 30 July 1985 (30.07.1985), column 4, line 31 to column 8, line 37 (Family: none)	1-11

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
12 April 2017 (12.04.17)

Date of mailing of the international search report
25 April 2017 (25.04.17)

Name and mailing address of the ISA/
Japan Patent Office
3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku,
Tokyo 100-8915, Japan

Authorized officer

Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. G01N29/14(2006.01)i, G01N29/06(2006.01)i, G01N29/07(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. G01N29/14, G01N29/06, G01N29/07

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2017年
日本国実用新案登録公報	1996-2017年
日本国登録実用新案公報	1994-2017年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y A	JP 9-218182 A（飛島建設株式会社）1997.08.19, [0011]（ファミリーなし）	1, 4-11 2-3
Y A	JP 2014-95555 A（飛島建設株式会社）2014.05.22, [0024] - [0033]（ファミリーなし）	1, 4-11 2-3
A	US 4531411 A（COLLINS et al.）1985.07.30, 第4欄第31行-第8欄第37行（ファミリーなし）	1-11

C欄の続きにも文献が列挙されている。

パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

12.04.2017

国際調査報告の発送日

25.04.2017

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁（ISA/J P）

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官（権限のある職員）

田中 秀直

2W

3409

電話番号 03-3581-1101 内線 3258