PS-30 海底熱水鉱床の電位異常計測

海洋先端技術系 *平尾 春華,篠野 雅彦

1. 緒言

戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)の次世代海洋 資源調査技術 1)において、海底熱水鉱床を対象に、概査、準 精査,精査の順に観測を行う手法が開発された.熱水鉱床で は、海底面に近い部分では酸化反応が進行し海底下の部分で は、熱水による還元反応が進行するため、自然電位が発生す る 2. 自然電位による電圧を測定する装置が自然電位計であ 3個取り付けている. る. 本研究では自然電位計を航行型 AUV³⁾で曳航する手法につ いて技術開発を行った.

2. 自然電位計

自然電位計は、海底鉱物等が作る自然電位を測定すること を目的とした、微小な電圧を測定する機器である. 電圧を測 定して、測定した電圧を航跡に沿って積分することによっ て、電位を得る. 海底熱水鉱床を探す場合、得られた電位か 2.3 AUVでの運用の確認 ら負の電位異常箇所を探す.

2. 1 機器構成

自然電位計は、データロガー、電極(4極)、導線からなる. データロガー部は、電圧計およびデータ収録機能を有し、 耐圧水深 2,000 m の容器に格納されている. 基準電極(Gnd) を含む4つの電極間の電圧を記録することが出来る. データ ロガーは、 $250 \, \text{Hz}$ 、 $\pm 20 \, \text{mV}$ の記録が可能である. 外観は図 -1に示す通りである.

電極は、水との電極電位の差が小さい銀-塩化銀電極を利 用した. 外観は図-2に示す通りである.



図-1 データロガー



図-2 電極

2. 2 AUV への取り付け, 運用

電極を曳航する際に電極とロガーをつなぐ導線の距離を 一定に保つため、また、導線に強い荷重がかかって断線する のを防ぐため、図-3のように、FRP でできているロッドに 導線を這わせ、強い荷重がかからないようにしている. また、 曳航部全体を中性浮力にするために、浮力約4Nの浮力体を

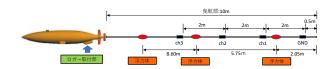


図-3 自然電位計の曳航時の AUV への取り付け

曳航部の長さが 10 m と 15 m の 2 種類を用意し、駿河湾 にて航行型 AUV 3 号機および 4 号機を用いて曳航試験を行 った. 15 m の曳航部では、AUV の制御が不安定になったた め, 10 m で計測に臨むことにした.

センサー間隔が長い程,電圧信号が大きくなり,微小な電 位異常を捉えやすくなる.

3. 小笠原諸島海域での計測

2018年10月に小笠原諸島海域で、調査航海を行った. AUV からのノイズの影響を小さくするために、基準電極を AUV か ら一番遠い最後方に設置した. センサーの配置, 浮力体の位 置は図-3の通りである.図-4に観測の様子を示す.

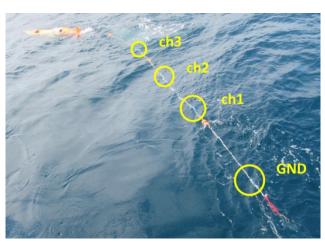


図-4 小笠原諸島海域での観測の様子

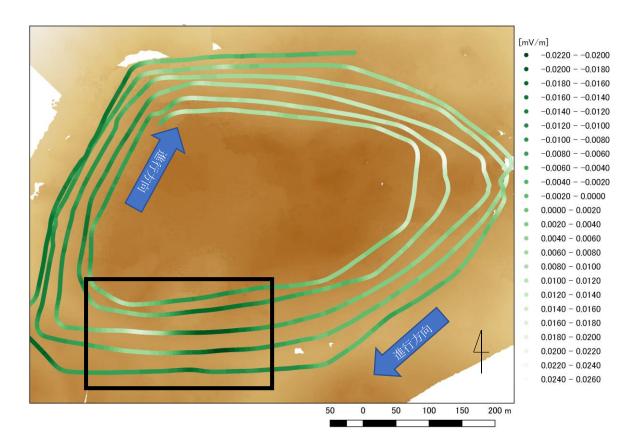


図-5 小笠原諸島海域で観測結果(2018/8/14 に航行型 AUV 3 号機にて高度 80 m を 1.8 m/s で曳航, 北が上) (AUV は内側から外側に向けて右回りに航行、緑の濃淡は計測電圧を表す、背景の茶色の濃淡は水深を表し、濃い方が高く薄い方が低い)

4. データ解析

計測電圧データをe(t) [mV], 電極間距離をl [m], AUV 対 [mV/m]と計測値の関係は式(1)のように表される.

$$e(t) = \left(\frac{\overrightarrow{U_e}(t)}{|\overrightarrow{U_e}(t)|}\right) \cdot \overrightarrow{E}(t) \ l + \varepsilon(t) \tag{1}$$

計測データを図-5に示す. 北へ航行中に負の計測電圧(図 中の西側),南に航行中に正の計測電圧(図中の東側)であり, 進行方向に依存するデータが入っている. 図の南側(四角の範 囲)でほぼ同一方向に進んでいる際に計測電圧が低くなった 後,高くなっている.つまり,負から正の計測電圧の移行が 確認でき、この地点を中心に負の電位異常があり、資源があ る可能性が高い.

5. 結言

自然電位計を航行型 AUV に搭載し、海底熱水鉱床の準精査 を可能にした. 小笠原諸島海域において観測を行い、その結 果を示した.

謝辞

AUV および自然電位計に関連する研究は内閣府の戦略的 地速度を $\overrightarrow{U_e}(t)$ [m/s], ノイズを $\epsilon(t)$ [mV]とすると, 電場 \overrightarrow{E} イノベーション創造プログラムの「次世代海洋資源調査技術」 (海のジパング計画,管理法人: JAMSTEC) の一環として 行われた . SIP 関係者各位に感謝の意を表す. また, 観測に 協力していただいた海洋調査協会の各位、宮本一之氏、白石 和広氏に感謝の意を表す.

参考文献

- 次世代海洋資源調査技術ホームページ (https://www.jamstec.go.jp/sip/)
- 佐藤信也, 後藤忠徳, 笠谷貴史, 川田佳史, 岩本久則, 北田数也,「独立成分分析を用いた海底自然電場データ のノイズ除去」、物理探査、第70巻、42-55頁、2017年
- Takumi Sato, Kangsoo Kim, Motonobu Imasato, Saori 3) Yokota, Yuzuru Itoh, "Sea trials of a high maneuverability compact autonomous underwater vehicle", Proceedings of 2018 OCEANS - MTS/IEEE Kobe, 2018
- 4) 後藤忠徳, 笠谷貴史, 木下正高, 三ヶ田均, 島田純, 佐 藤壮、「地下水流動に伴う海底自然電位異常検出の試 み」, JAMSTEC 深海研究, 第24号, 13-24頁, 2004年