

Title	蓄電器放電法に於けるX線放射時間の算定(其一)
Author(s)	本多, 侃士
Citation	日本医学放射線学会雑誌. 1950, 10(1), p. 9-11
Version Type	VoR
URL	https://hdl.handle.net/11094/17346
rights	
Note	

Osaka University Knowledge Archive : OUKA

<https://ir.library.osaka-u.ac.jp/>

Osaka University

蓄電器放電法に於ける X 線放射時間の算定(其一)

教授 工博 本多 侃 士*

(東京大學理學部)

Evaluation of the Exposure Time of X-ray for the Condenser
Discharge Method. (Part. I)

Prof. Kanji Honda

(Faculty of Science, Tokyo Univ.)

前 お き

X線の曝射時間をなるべく短縮しようとの目的から、蓄電器放電の利用が注意されつつある。周知の如く蓄電器放電の電流、電圧は過渡的に變化し、その變化の有様は放電回路の定數、即ち蓄電器容量 C 、直列抵抗 R 、更に X 線管の纖維溫度 T 、即ちその加熱電流 I_f によつて種々に異なる。そこで放電回路の外観が單純である割合に、X 線發射の繼續時間を算出することは餘り容易ではない。以下にはなるべく忠實にこの繼續時間 τ を算出する。

蓄電器放電法と呼ばれるものに二つの方法がある。一は X 線管の纖維を豫め加熱して置いて、高壓スイッチによつて蓄電器電壓を印加する方法で

あつて、以下これを電壓印加法と呼ぶ。これに對し他の方法は、冷纖維の儘の X 線管に蓄電器電壓を加えておき、次に纖維を加熱するものであつて、纖維加熱法と呼んで區別することとする。

分割掲載の場合を慮り記述順を掲げて置く。

(a) 定電壓回路に於ける動作特性

(b) 蓄電器放電回路に於ける動作特性

(i) 電壓印加の場合。(ii) 纖維加熱の場合。

(c) 數式的解法

(i) 電壓印加の場合。(ii) 纖維加熱の場合。

(d) 曝射時間

- (i) 電壓印加法 (i_{th} , i_{sp} 共に現れる場合)
(ii) 電壓印加法 (i_{th} 部分のみで定まる場合)
(iii) 電壓印加法 (i_{sp} のみ現れる場合)
(iv) 纖維加熱法 (i_{th} , i_{sp} 共に現れる場合)
(v) 纖維加熱法 (i_{th} 部分のみで定まる場合)

* 紹介者 中泉正徳、樋口助弘

(e) X線管の最大入力

(f) 考 察

(a) 定電圧回路に於ける動作特性

豫備的考察として第1圖の如く定電圧 V_0 の電源に接続したX線管の動作特性を考える。第2圖はその動作状態を示すもので、曲線(X)はX線管の電圧 v と電流 i の関係を與える。その中、曲線部は空間電荷電流 i_{sp} 、水平部分は熱電子飽和電流 i_{th} に當る。また直線(R)は横軸上の V_0 と縦軸上の V_0/R とを結んだものであつて、その傾斜 ($\tan \theta$) は R に等しい、その時これら二線(X)及び(R)の交点 b の i, v はX線管の動作値に等しくなる。それは

$$bc = ac - ab = V_0 - ad \cdot \tan \theta = V_0 - iR$$

となり、キルヒホフの法則を満足するからである。点 b を動作点と名づけよう。

第3圖は V_0 を變えた場合、第4圖はX線管の纖維電流 I_f 、即ち纖維温度 T を變えた場合、第5圖は直列抵抗 R を變えた場合に動作点が移動する状況を示す。動作点の i は V_0, I_f, R の大さ次第で i_{th} となることも、また i_{sp} であることも起り得ることがわかる。

(b) 蓄電器放電回路に於ける動作特性

電源は豫め電圧 V_0 は充電された蓄電器のみとし、放電中整流管を通して變壓器から供給される電荷の影響は考えない。即ち放電に先だち變壓器回路は蓄電器から切り離されているものとする。この場合は放電に伴い蓄電器電圧 V は當初の充電電圧 V_0 から減少して行くのが特徴であつて、動作点は刻々に移動する。

(i) 電圧印加の場合

纖維は豫め加熱されているから(X)曲線は定つてをり、たゞ電源電圧 V だけが時間 t と共に減少する。従つて動作点は t と共に第3圖の $b \rightarrow b' \rightarrow b''$ の如く移動する。(R)直線の走り方次第で i には i_{th} 部分が現れたり缺けたりする。

(ii) 纖維加熱の場合

この場合は V, T (管温度) が同時的に變つて行くので、第3圖及び第4圖の作圖を並行して行く必要がある。即ち第6圖に示す如く、蓄電器電圧が

V' になつた時に管温度は T' であり、 V'' の時 T'' であるから、動作点はAから出發し、 $b' \rightarrow b'' \rightarrow B \rightarrow C$ の経路を辿る。その中AからB迄は i_{th} 、 $B \rightarrow C$ は i_{sp} に屬する。同じ蓄電器放電を用いるにも電圧印加の場合と纖維加熱の場合とではその電流の變り方に著しい相違のあることが、第3圖並に第6圖から明かにわかる。

(c) 數式的解法

以上の如く蓄電器放電回路の一般特性を圖上に把持した所で、これを數式的に扱つて行くことにする。

任意の時刻 t に於ける蓄電器電圧を V 、管電圧を v とすれば常に次の諸式が成り立つ。

$$v = V - Ri \quad (1)$$

$$V = V_0 - \frac{1}{C} \int_0^t iat \quad (2)$$

$$i = f(v) \quad (3)$$

(3)式はX線管の特性を表わすものであつて、空間電荷電流の領域では

$$i = K v^{3/2} \quad (=i_{sp}) \quad (4)$$

となり、 v 大きく熱電子飽和電流の領域では $i = i_{th}$ となる。次に電圧印加、纖維加熱の場合に別けてこれ等の式を扱つて見る。

(i) 電圧印加の場合

第3圖の点 b の如く、動作点が i_{th} 線上に出發する場合について考える。この場合は i_{th} は一定であるから(2)式は $V = V_0 - \frac{i_{th}}{C} t$ となり、(1)式と組合せて

$$t_{in} = \frac{(V_0 - v)C}{i_{th}} - RC \quad (5)$$

となる。 t_{in} は管電圧が $v_{t=0} (=V_0 - Ri_{in})$ から v まで減少する時間であつて、suffix をつけたのは動作点が終始 i_{th} 線上を移動したことを意味する。

第7圖に於てAは動作點の出發位置であつて、動作點がBにまで達する時間 t_{in} は(5)式の $v = v_B$ と置いて得られる。而してB點では $i_{in} = i_{sp}$ であるから、 v_B は

$$i_{in} = K v_B^{3/2} \quad (6)$$

から求められる。

Bから後は動作點は i_{sp} 上を移動する。時間 t は

改めてBから測るとし、これを t_{sp} と表わせば、(1)式及び(2)式から

$$v = V_B - \frac{1}{C} \int i dt - Ri \quad (7)$$

を得る。これに(4)式を入れれば

$$t_{sp} = C \left[\frac{3}{2} R \log_n \frac{v_B}{v} + \frac{2}{K\sqrt{v_B}} \left(\sqrt{\frac{v_B}{v}} - 1 \right) \right] \quad (8)$$

として、B点以後に於て管電圧が v に達するまでの経過時間を得る。(7)式の V_B は第7圖に示す如くB点に達した時の蓄電器電圧であつて、(2)式により $V_0 - \frac{1}{C} i_{th} \tau_{th}$ として與えられるが、(8)式を求めるには(7)式を微分するので、(8)式は V_B を含まない。

最初から i_{sp} 現れ i_{sp} 部分を缺く場合には(8)式の v_B の代りに $t=0$ に於ける v 、即ち $V_0 - RKv_0^{3/2} = v_0$ を解いて得る v_0 を代入すればよい。而して上式から v_0 を求めるには、 v_0 の種々なる値に對して $v_0 + RKv_0^{3/2}$ を計算し、その値が V_0 に等しいような v_0 値を圖上に求めればよい。

(ii) 織條加熱の場合

この場合の解法は上の如く素直には行かない。それは織條温度 T 、従つて熱電子飽和電流 i_{th} が時間 t の函数となるからである。 i_{th} が t と共に變化

する有様は第8圖の如くであるが、 t に對し直線的に増加する範圍は相當廣く、撮影に於ては直線部のかなり上部の點(圖中×印で示す)にまで達すると考えられるので、近似的に(3)式を

$$i_{th} = at \quad (9)$$

と表わす。従つて t の原點として第8圖のO點をとる。然らば(1)式及び(2)式から

$$V_0 - \frac{a}{2C} t^2 - Rat = v$$

従つて動作點が第6圖のAB範圍、即ち i_{th} 領域にある限り上式から

$$t_{th} = \sqrt{C^2 R^2 + \frac{2C}{a} (V_0 - v)} - CR \quad (10)$$

となる。

動作點が i_{sp} 領域に移行して後は、時間の原點を第6圖B點にとれば、 t_{sp} は電壓印加の場合の(8)式で與えられる。式中の v_B は

$$v_B = V_0 - \frac{K^2}{2Ca} v_B^3 - RKv_B^{3/2} \quad (11)$$

を解いて得られる(圖式解法、前項最後の v_0 解法参照)。B點では $t_{th} = \tau_{th}$ 、 $v = v_B$ 、この条件を入れた(10)式、並にB點では $i_{th} = i_{sp}$ から得られる所の

$$a \tau_{th} = Kv_B^{3/2} \quad (12)$$

を用い τ_{th} を消去したものが(11)式である。

(未完)