# 1 目录

本手	≦册中的	约定内容3
2	简介	
3	仪器介	入绍5
	3.1	仪器外观与连接5
	3.2	仪器开机7
	3.3	系统与恢复8
4	快速使	5月说明
	4.1	测试前准备工作9
	4.2	调试信号及波速自动校正(首次测试)9
	4.3	开始测试13
	4.4	测试过程中调整14
	4.5	测试完成及保存14
	4.6	现场报告生成与打印15
	4.7	关闭仪器15
	4.8	操作过程中的注意事项15
5	参数设	2置详细说明
	5.1	参数设置界面16
	5.2	显示设置18

	5.3	调整设置			19
	5.4	提升、下降	锋速度设置		21
	5.5	连接无线打	丁印机		21
6	附录				21
	6.1	附录 A 相	关数据标准计	算公式	21
		6.1.1	江苏地标	21	
		6.1.2	天津地标	30	

# 本手册中的约定内容

- 带灰色背景的文字表示屏幕上的一个按钮或菜单或键盘上的一 个按键,如 取消,如果是键盘上的按键,在按钮后会加上一 个"键"字。
- 白色背景带黑色方框的文字表示屏幕窗口中控件(如选择框、 输入框等)名称。如 <sup>第22</sup> 420 mm 跨距控件表示成 跨距。
- 3. 视图区域名称用粗体字表示,如 单道波形区。
- 本手册中所用到的导出图片功能,导出的均为位图格式,后缀 为\*. bmp。
- 本手册中的截图均在 Windows 10 平台下截取,在其他兼容平 台下的主题可能有所差异。

# 2 简介

MC 系列成孔成槽质量超声检测仪是由铭创科技自主研发的工 程无损检测类仪器,本仪器界面友好,操作方便,功能强大,用户 体验极佳。经过不断地改进和增加实用功能,基本做到用户需求全 部覆盖,集数据处理,报告自动化生成于一体,可极大的降低客户 的工作量,达到快速处理、生成检测报告的效果。

系统采用高强度钢丝进行探头导向与提升,同时独创的线缆 自适应异步收放系统,既能有效保护信号电缆,又大大减小了绞车 的体积;

系统采用 220V 两种供电方式,并内置稳压装置,适应各种 工地环境,主机采用内置锂电池,有效防止现场突然掉电导致的数 据丢失:

系统绞车体积业内最小,普通家用轿车后备箱可以轻松装载, 并且集成了独创的探头自动锁止装置,可以很好的保护测试探头, 有效的降低了系统的运输和测试条件,给检测过程带来了极大的方 便。

采用工业级工控主板,内置自主定制的 WES7 嵌入式系统, 稳定可靠,系统采用宽温设计,可以适应各种工作环境; 采用独特的信号处理方式,解决现场复杂的电磁环境对信号 的干扰,并且配合自主研发的首波判读算法,确保现场测试信号的 稳定、可靠、精准;

超声探头盲区小,功率大,适应能力强。探头最小可探测孔径(槽宽)300mm,最大可探测孔径(槽宽)11000mm,最大泥浆 比重可达 1.4g/cm<sup>3</sup>,适合几乎所有工程成孔成槽的检测;

系统实现高度智能化,在测试过程中自动实现探头提升和下降,实时显示波形图、桩形图(包括每个测点的深度值、实测声时 值、探头距孔壁的距离、测点位置孔径值、偏移值和垂直度),并 且现场可以直接输出打印结果;

系统具有自校正功能,根据孔口孔径值或槽口宽度值,自动 对测试系统进行校准,保证测试结果准确可靠。

# 3 仪器介绍

本软件均以微软公司开发的 Windows 系列操作系统做为运行环境。兼容 Windows XP, Windows Vista, Windows 7, Windows 10 等 32 位和 64 位版本操作系统。

### 3.1 仪器外观与连接

仪器主要由三部分组成:自动绞车、仪器主机和终端设备、连 接电缆。

自动绞车:主要提供平稳将探头放至孔底和提升至孔口,绞车 采用异步提升,体积小巧,主要由一系列高精度传感器和钢丝绳、 线缆绕组组成,如下图所示。



#### 图 自动绞车

仪器主机:主要提供用户查看测试波形,对测试过程进行控制,分析数据及打印测试报告,如下图所示。



图 仪器主机

连接电缆:连接仪器主机和自动绞车,同时接入 220V 电源, 配有漏电保护装置,有效保护使用者安全。

连接过程:将主机箱的电源电缆连接至 220V 市电(强烈建议) 连接市电需要接有地线,若无地线需要将主机箱底部放置可以明确 接大地的地方),将信号线缆两端与主机和绞车相连接,确保信号 线缆接头卡扣扣紧无松动现象。

所有接口均采用防呆设计,不同接口之间不可以互相接插。

3.2 仪器开机

将自动绞车放至孔口顶端,尽量使探头中心对准成孔中心,连 接信号线缆和电源线缆后,首先按下主机端绿色电源按键,电源指 示灯亮起,接着检查绞车电源指示灯是否亮起,若指示灯不亮请检 查信号电缆是否连接可靠。电源开启完毕需要将主机端 USB 连接线 连接至笔记本电脑或者平板,笔记本开机进入测试程序。

#### 3.3 系统与恢复

绞车控制系统可以随时断电,断电后绞车系统会自动锁止,防 止探头加速度过大导致钢丝绳断裂,有效保护探头脱落。在使用过 程中尽量保证探头正确放至托盘中后再断电。

主机系统采用笔记本或平板控制,市面上大部分带Windows 系统的笔记本和平板电脑均适用本系统,重新安装系统后需要重新安装采集软件和驱动程序,具体过程请咨询我司售后人员。

原配笔记本系统若遇启动不正常,可以到我司官网下载恢复系统,通过制作恢复 U 盘,可以自行对系统进行恢复,恢复后系统测试数据不丢失。

# 4 快速使用说明

此章提供用户正常使用成孔质量检测仪说明,不需要进行过多 设置,快速使用仪器目的。

8 / 32

#### 4.1 测试前准备工作

测试前需要确认成孔中泥浆比重,仪器最大可以测试 1.4g/cm<sup>3</sup> 比重的成孔,泥浆比重过大导致仪器接收不到反射信号,导致测试 失败。

测试前需要参照 3.1 章,将绞车和主机连接完成。

询问施工人员测试孔径、成孔深度等相关信息,待输入仪器。

连接线缆完成后,主机通电开机,先手动将绞车中探头向上提 升至中心架顶部,将托盘抽出,具体方法如下:

- 点按绞车提升按钮,将探头向上提升一些,直到绞车蜂鸣
   器发出两声短响,探头无法再向上提升,松开提升按钮。
- 将绞车底部探头托盘向外抽出,检查托盘是否完全抽出, 是否阻挡探头横臂下放。

此时准备工作完成,等待下一步测试。

### 4.2 调试信号及波速自动校正(首次测试)

待 4.1 步骤完成后,点击主机屏幕参数按钮,对测试参数进行 设置,如下图所示。

工程名序		MCTECH		新建 选择	*
<b>1.</b> 5		MC_01	11	<b>31</b> 2	
¥.28	50.000 m				v( )r
护筒深度	0.000 m		1		
泥浆比		1.1-1.2			
松桃加西		X-X" Y-Y			\$480
1.6		1500 mm			<b>派派方式</b> 下测 •
槽(长×高)	1600 mm	10	mm 20	Í	月10月1日 服他列读
8.6		100 mm			<b>建筑后来</b> 江苏
****					
创商	×	x	×.	٣	恢复出厂设置
18日	45.00 dB	45.00 0B	45.00 dB	45.00 dB	
RH	10.00 µs	10.00 µs	10.00 µs	10.00 µs	42 R.A

#### 图 参数设置界面

工程名称: 输入成孔对应的工程名称;

孔号: 输入对应的成孔编号;

孔深:输入对应的成孔孔深,需要输入准确,后续计算需要用 到;

孔径:输入孔口对应的孔径,需要输入准确,影响自动波速校 正;

护筒深度:输入护筒对应的深度,软件在计算最终结果时会去 除护筒对孔径的影响。

检测剖面: 根据测试情况选择需要测试剖面。

测试步距:为探头信号的存点间隔,如 100mm,即 0.1m 存储 一个测点。

输入完成这些参数之后,可以点击确定按钮,进入测试界面。

在测试界面,点击开始按钮,通过调整延时、增益可以对波形 进行左右移动和放大缩小,直至找到合适的波形,操作如下图所示。





图 波形示意图

如上图所示,图中X 剖面,波形起始位置在右侧,即起点在右侧,X'剖面,波形起始位置在左侧,即起点在左侧,Y、Y'同理。

在波形调整完毕后,点击屏幕左侧调整按钮,弹出调整对话 框,如下图所示。

发射速度	较快		判读算法	10	值判诀
护筒起点	0 mm		护箭终点		0 mm
6484	0 mm		重直度终点	1	0 mm
e an ou es an					
9A	x	×		٣	同步开关
创新 刘读福值	X 16	X* 16	¥	۲ <sup>.</sup> 16	同步开关

确定

取消

点击自动校准,等待约 20 秒,系统会自动计算出当前泥浆的 速度,然后点击保存校准即可。也可以手动指定介质波形,点击波 速直接进行修改后,点击保存校准。

4.3 开始测试

按照 4.2 步骤调整后, 仪器自动保存了当前工程的泥浆波速信息, 可以开始正常测试。

点击参数按钮,输入相关测试参数,点击确定后,进入测试界 面。 根据当前探头的位置点击屏幕右侧的上测/下测按钮,然后直接 点击界面右侧开始按钮,然后点击下降/上升按钮,绞车自动启动, 开始测试,此时屏幕图形区域开始描绘孔型图,如下图所示。



待测试的孔底部,系统自动停止。

### 4.4 测试过程中调整

在测试过程中,如果出现波形过弱或者首波在窗口之外,可以 通过手动滑动波形进行调整,具体方法,参照 4.2 节。

### 4.5 测试完成及保存

传感器检测到探头降至孔底沉渣时,系统会自动停止测试,此 时深度显示停止,点击停止按钮,停止采样,系统会自动保存数 据。 保存完成后,点击上测按钮,然后点击对应的上升按钮,使探 头向上提升,探头提升出液面后,建议点击暂停按钮,用清水对探 头进行冲洗,之后再点击继续按钮,探头会自动收回绞车并且会自动锁止。

### 4.6 现场报告生成与打印

测试完成后,如果现场条件良好,并且测试规范,可以点击分 析按钮,系统会自动计算出测试平均孔径,成孔垂直度,并且可以 生成打印预览,现场出具临时报告,并且可以连接标配的无线彩色 打印机,直接打印报告,如下图所示。



### 4.7 关闭仪器

测试完成后,将绞车的托盘推入绞车中,按住绞车的下降按 钮,将探头落入托盘中,此时绞车蜂鸣器会发出两声短响,说明探 头放置到位,此时断掉主机电源,拔掉信号电缆。

### 4.8 操作过程中的注意事项

- 1、操作过程中如果钢丝绳发生错乱,请及时联系我司售后人员,需要经专业人员指导方可使用,切忌自行解决;
- 2、操作过程中绞车的每个动作均会触发蜂鸣器两声短响,属
   于正常操作;
- 3、 测试过程中如果出现到底检测或者到顶检测无效,请联系 我司售后人员;
- 现场用电需要接 220V 市电或 220V 发电机,需要确保地线 接触良好,如无地线,需要将仪器箱底部螺丝充分接地;
- 5、 禁止使用铅酸电池或其他电池逆变 220V 电源使用,若过 程中造成设备损坏,客户自付后果;
- 6、 仪器为高精密设备,虽然大部分部件均采用 304 不锈钢材料,有效阻止生锈,使用过程中仍需要精心维护,机械部分需要定期涂抹黄油或者润滑剂进行保养维护;
- 7、测试过程中如出现异常,需要第一时间联系我司售后人员,需要经过专业人员指导方可进行维修处理。

# 5 参数设置详细说明

## 5.1 参数设置界面

基本信息					1 dk	x	
工程名称		MCTECH		新建 选择			
孔号		MC_01		新建			
孔深		50.000 m					
护箭深度	0.000 m  1.1-1.2  X-X' Y-Y'  1500 mm					• /	
泥浆比						x	
检测剖面					乐祥参数		
孔径					测试方式	下溯▼	
鲁(长×宽)	1500 mm	10	00 mm		判读算法	國值判读	
步距	100 mm				规范标准	江苏	
<b>蜀参数</b>							
剖面	x	x	Y	Υ.	快复出	出厂设置	
增益	45.00 dB	45.00 dB	45.00 dB	45.00 dB			
延时	10.00 µs	10.00 µs	10.00 µs	10.00 µs	确定	取消	

#### 图 参数设置界面

工程名称: 输入成孔对应的工程名称;

孔号: 输入对应的成孔编号;

孔深:输入对应的成孔孔深,需要输入准确,后续计算需要用到;

孔径:输入孔口对应的孔径,需要输入准确,影响自动波速校正,测试成槽时,需要输入槽宽和槽长;

护筒深度:输入护筒对应的深度,软件在计算最终结果时会去 除护筒对孔径的影响。

步距:设置测试存点的密度,默认 100mm 存储一个测点;

检测剖面:根据测试情况,如孔或槽,选择需要测试的检测

面;

剖面参数:可以手动关闭或者打开任意一个测试面,并且可以 根据经验指定测试时的剖面延时和增益,以达到快速测试的目的;

测试方式:分为上测和下测,对应的操作方式为探头自顶向下 测试和自底向上测试,也可以同一测孔同时测试两遍;

判读算法:分为迭代判读和阀值判读,信号较好时建议选择迭 代判读,判读更精确;

规范标准:目前仅提供天津和江苏两个地标;

恢复出厂设置:可以将软件重置为出厂状态。

5.2 显示设置

在测试过程中或者测试之前,可以点击屏幕左侧显示按钮,进 入显示设置对话框,如下图所示。

图形显示比例	1:100 mm		消燥部	99d	6
图形显示颜色	彩色		图形显示	检疫	极细
图形显示深浅	78				
Ad Its					
113 04	· •	· ^ .			阿罗井夫
显示阈值	20	20	20	20	ярлх ¥

确定	取消	

图 显示设置

图形显示比例:可以根据测试孔深,自定义设置显示比例,以 便于调整到最佳显示效果,可以多次设置以判读最佳设置选项;

图形显示颜色:可以根据客户习惯和需求设置彩色显示和黑白 显示。

消噪级别:根据需求,自定义消噪参数,级别越大,消噪能力 越强,对应波形压制效果越好;

显示阈值:由于系统噪声和成孔孔内噪声不可避免,此选项用 于控制图形显示的噪声范围,一般值在 16-30 之间,用户可以自由 调整,直至得到比较清晰的图形。设置范围为 1-127,数值越大显 示的图形深度越浅,数值越小,图形显示的深度越深,同时图形噪 声也会变大,需要设置到一个合适的取值;

显示最大测距:默认为自动设置,也可以独立进行修改,代表 意义为图形 X 轴的比例尺,即 X 轴上图形显示的范围,如 1500mm 即为图形仅可以显示 0~1.5m 范围内的波形;

5.3 调整设置

确定 取消

发射速度	较快		判读算法	H	值判读
护筒起点	0 mm		护筒终点		0 mm
<b>ē</b> 直度起点	0 mm		垂直度终点		0 mm
剖面	x	×	Y	Ŷ	同步开关
判读阈值	16	16	16	16	×
时域消噪	10 10		10	10	X
重新制造	松正拉力				

如上图所示,调整对话框主要针对测试过程中一些参数进行调 整操作。

发射速度:设置测试过程中探头发射声波的频率,测试时探头 下降速度越快,需要设置探头发射的速度越快;

护筒起点终点设置:在测试过程中或者测试结束后,可以设置 护筒的真实起点和终点,以便于准确计算测试孔径;

垂直度起点和终点:测试结束后可以根据用户需要自定义设置 垂直度计算起点与终点;

判读阈值:默认为 16,为系统自动判读首波计算测试孔径的 阈值,用户根据需要自定义设置,设置范围为 1-127。

时域消噪:在时域上根据需求设置消噪点,单位为 us,系统 仅对消噪点之前的波形进行消噪处理。

### 5.4 提升、下降速度设置

点击测试界面,右侧速度按钮,可以对提升或下降速度进行设 置,如下图所示。



速度分为 9 个档,建议下降时选择 6m/min,这样可以确保采 集波形平稳,提升时可以采用最快档,提高测试效率。

### 5.5 连接无线打印机

仪器出厂时默认已经与打印机进行配对,正常情况下打印机开 机后系统与打印机可以直接配对使用,若无法连接,可以参考无线 打印机提供的使用说明书。

# 6 附录

6.1 附录 A 相关数据标准计算公式

6.1.1 **江苏地标** 

《钻孔灌注桩成孔、地下连续墙成槽质量检测技术规程》

DGJ32/TJ 117-2011。

 孔径(槽宽)检测精度不应低于满量程的 0.2%,具有 自校功能。

2 测量系统为超声波脉冲系统,宜在无套管、有浆液的孔
 (槽)内进行。

3 记录方式为模拟式或数字式。检测仪器应能记录检测日期、时间、孔号,模拟式仪器应能显示直径或宽度刻度和深度刻度。

4 从绞车悬挂下来的超声波探头,当遇到护筒(槽壁)或 孔(槽)底时,应能自动控制停机。

5 检测过程中,超声波探头升降速度应可调节。

6 超声波仪器的探头应能同时对十字正交的四个方向进行 检测。

#### 4.3 超声波法现场检测

**4.3.1** 超声波法检测应在清孔(槽)完毕后、安放钢筋笼之前进行。

4.3.2 现场检测步骤应符合下列规定:

1 将仪器稳固地架设在孔(槽)上方(图 4.3.2),超声波 探头应对准桩孔(槽)顶部的中心,检测过程中不得移动仪器。 成槽检测时,用于槽宽检测的一对探头声波发射方向应与槽面垂 直。检测前应设置检测日期、时间、孔号等。

2 超声波法检测宜在孔(槽)中泥浆内气泡基本消散后进行。检测前,应利用护筒直径或导墙宽度作为标准距离测得声时值并计算声速。当使用具备自动调节功能的仪器时,可直接通过调整仪器参数设置,使仪器显示的孔(槽)尺寸与标准距离一致。调整完毕后,再利用标准距离验证仪器系统,验证应至少进行2次。验证完成后,应及时固定相关参数设置,在该孔(槽)

**4.3.4** 挤扩灌注桩的试成孔, 宜在成孔后 1h 内等间隔检测, 频 次不宜少于 3 次, 每次应定向检测。

#### 4.4 检测数据

4.4.1 现场检测记录图应满足分析精度需要,并包括下列信息:

1 有明显的刻度标记,能准确显示任何深度截面的孔径 (槽宽)及孔(槽)壁的形状。

2 标记检测时间、设计孔径(槽宽)、检测方向及孔(槽) 底深度。

**4.4.2** 记录图纵横比例尺,应根据设计孔径(槽宽)及孔(槽) 深合理设定,并应满足分析精度需要。

**4.4.3** 超声波在泥浆介质中的传播速度,可根据已知的孔(槽) 口尺寸和孔(槽)口所测的声时值,按下式计算:

$$c = l_1 / t_1 + l_2 / t_2 \tag{4.4.3}$$

式中 c——超声波在泥浆介质中的传播速度 (m/s);

*l*<sub>1</sub>、*l*<sub>2</sub>——互为反向的换能器 1 和换能器 2 与护筒壁的净距离
 (m);

t1、t2——互为反向的换能器实测的声时值(s)。

**4.4.4** 当使用具有自动成图功能的超声波仪器检测孔(槽)壁时,也可直接从孔(槽)剖面图上读出换能器中心与孔(槽)壁的距离。

在任一深度位置,两个互为反向换能器的中心与孔(槽)壁 的净距离可按下式计算:

$$L_1 = ct_1 + d/2 \tag{4.4.4-1}$$

$$L_2 = ct_2 + d/2 \tag{4.4.4-2}$$

式中 L<sub>1</sub>、L<sub>2</sub>——两个互为反向换能器的中心与孔(槽)壁的 距离;

#### 的检测过程中不得变动。



图 4.3.2 超声波仪器架设示意

3 将超声波换能器自孔(槽)口下降到底(也可从下至上 检测),下降(或上升)过程中,对孔(槽)壁连续发射和接收 声波信号,并实时记录各个深度测点声时值,通过声时值计算断 面宽度,也可由记录仪或计算机直接绘制出孔(槽)壁剖面图。 各测点间距宜相等且不超过100mm。成孔检测应同时对孔的两 个十字正交剖面进行检测,直径大于4m的桩孔、支盘桩孔、试 成孔及静载荷试验桩孔应增加检测方位。

4 检测时,应记录各检测剖面的走向与实际方位的关系。

5 现场检测的孔(槽)图像应清晰、准确。

6 当所测孔(槽)质量不符合验收标准时,应及时通知相关单位进行处理,处理完毕后进行复测。

**4.3.3** 试验性成孔(槽)施工质量检测应待孔(槽)壁稳定, 连续跟踪检测时间宜为12h,每隔3~4h监测一次,每次应定向 检测,比较数次实测孔径(槽宽)曲线、孔(槽)深等参数的变 化,得出合理的结论。

t1、t2——两个互为反向换能器实测的声时值(s);

d——两个互为反向换能器的发射(接收)面之间
 的距离(m)。

**4.4.5** 使用具有自动成图功能的超声波仪器测孔时,剖面图上显示的孔壁距离并非一定等于孔径(图 4.4.5),实测孔径 D 可按下式计算:



O'一探头中心; O一实际圆心

 $D = R_1 + R_2 \tag{4.4.5-1}$ 

$$R_1 = \frac{\sqrt{(l_3 - l_4)^2 + (l_1 + l_2)^2}}{2} \qquad (4.4.5-2)$$

$$R_2 = \frac{\sqrt{(l_1 - l_2)^2 + (l_3 + l_4)^2}}{2} \qquad (4. 4. 5-3)$$

式中 D——桩孔的平均直径 (m);  $R_1, R_2$ ——桩孔半径 (m);

l1——探头换能器方向 I 至孔壁的水平距离 (m);

*l*<sub>2</sub> — 探头换能器方向Ⅱ至孔壁的水平距离(m);
 *l*<sub>2</sub> — 探头换能器方向Ⅲ至孔壁的水平距离(m);
 *l*<sub>2</sub> — 探头换能器方向Ⅳ至孔壁的水平距离(m)。

4.4.6 孔 (槽) 垂直度 K 可按下式计算:

 $K = (E/H) \times 100\%$  (4.4.6)

式中 E——孔(槽)的偏心距(m);

H---实测孔(槽)深度(m)。

**4.4.7** 检测桩孔时,垂直度计算方法如图 4.4.7 所示,图中 *O* 为探头中心点,*O*<sub>0</sub> 为第 1 测点处的桩孔中心点,*O*<sub>n</sub> 为第 n 测点 处的桩孔中心点。



\*图 4.4.7 垂直度计算示意

设第1测点处声波探头中心相对于桩孔中心点的偏离坐标为 X<sub>0</sub>、Y<sub>0</sub>,第 n 测点处声波探头中心相对于桩孔中心点的偏离 坐标为 X<sub>n</sub>、Y<sub>n</sub>,则

$$X_0 = (l_{10} - l_{20})/2 \qquad (4. 4. 7-1)$$
  

$$Y_0 = (l_{30} - l_{40})/2 \qquad (4. 4. 7-2)$$

$$X_n = (l_{1n} - l_{2n})/2 \tag{4.4.7-3}$$

$$Y_n = (l_{3n} - l_{4n})/2 \tag{4.4.7-4}$$

式中 *l*<sub>10</sub>、*l*<sub>20</sub>、*l*<sub>30</sub>、*l*<sub>40</sub>——第1测点处探头中心距离孔壁四个 方向的水平距离 (m):

> *l*<sub>1n</sub>、*l*<sub>2n</sub>、*l*<sub>3n</sub>、*l*<sub>4n</sub>——第*n*测点处探头中心距离孔壁四个 方向的水平距离(m)。

设桩孔在第n测点处的偏心距为 $E_n$ ,则

$$E_n = \sqrt{|X_0 - X_n|^2 + |Y_0 - Y_n|^2} \qquad (4.4.7-5)$$
  
桩孔在第 *n* 测点处的垂直度 *K*<sub>n</sub> 为:

$$K_n = (E_n/H_n) \times 100\%$$
 (4.4.7-6)

式中 H<sub>n</sub>——第 n 个测点处的深度值 (m)。

4.4.8 地下连续墙槽壁偏心距 E<sub>n</sub> 可按下式计算:

*E<sub>n</sub>* =|*Y*<sub>0</sub> −*Y<sub>n</sub>* | (4.4.8) 式中 *Y*<sub>0</sub>、*Y<sub>n</sub>*→分别为第1和第*n*测点处超声波探头与槽壁 的垂直距离。

地下连续墙槽壁垂直度 K<sub>n</sub> 可按本规程式(4.4.7-6)计算。

7

## 4 超声波法

4.1 一般规定

**4.1.1** 本方法适用于检测泥浆护壁钻孔灌注桩孔及地下连续墙 槽段的垂直度、孔径(槽宽)及孔(槽)深。

4.1.2 被检测孔径(槽宽)应不小于0.6m,不大于5.0m。

**4.1.3** 超声波法检测时,孔(槽)内泥浆性能应满足附录A的 要求。

4.1.4 检测中应采取有效手段,保证检测信号清晰有效。

4.1.5 检测中探头升降速度不应大于10m/min。

# 4.2 检测仪器设备

4.2.1 超声波法检测仪器设备应符合下列规定:

1 孔径(槽宽)检测精度不低于±0.2%F·S

2 孔(槽)深度检测精度不低于±0.3%F·S

3 测量系统为超声波脉冲系统;

4 超声波工作频率应满足检测精度要求;

5 脉冲重复频率应满足检测精度要求;

6 检测通道应至少二通道;

7 记录方式为模拟式或数字式;

8 具有自校功能。

# 4.3 仪器标定

4.3.1 超声波法检测仪器进入现场前应利用自校程序进行标 定,每孔测试前应利用护筒直径或导墙的宽度作为标准距离标

#### 天津地标 6.1.2

《钻孔灌注桩成孔、地下连续墙成槽检测技术规程》DB/T29-

112-2010。

#### 超声波法 4

#### 4.1 一般规定

4.1.1 本方法适用于检测泥浆护壁钻孔灌注桩孔及地下连续墙 槽段的垂直度、孔径(槽宽)及孔(槽)深。 4.1.2 被检测孔径(槽宽)应不小于0.6m,不大于5.0m。

4.1.3 超声波法检测时,孔(槽)内泥浆性能应满足附录A的 要求。

4.1.4 检测中应采取有效手段,保证检测信号清晰有效。

4.1.5 检测中探头升降速度不应大于10m/min。 1999年19月1日,1999年19月1日,1999年19月1日

#### 4.2 检测仪器设备

4.2.1 超声波法检测仪器设备应符合下列规定:

1 孔径(槽宽)检测精度不低于±0.2%F·S

2 孔(槽)深度检测精度不低于±0.3%F·S

3 测量系统为超声波脉冲系统;

4 超声波工作频率应满足检测精度要求:

5 脉冲重复频率应满足检测精度要求;6 检测通道应至少二通道;

7 记录方式为模拟式或数字式;

8 具有自校功能。

### 4.3 仪器标定

4.3.1 超声波法检测仪器进入现场前应利用自校程序进行标 定,每孔测试前应利用护筒直径或导墙的宽度作为标准距离标

定仪器系统。标定应至少进行2次。

**4.3.2** 标定完成后应及时锁定标定旋钮,在该孔(槽)的检测 过程中不得变动。

#### 4.4 钻孔灌注桩成孔检测

4.4.1 超声波法成孔检测,应在钻孔清孔完毕,孔中泥浆内气 泡基本消散后进行。

4.4.2 仪器探头宜对准护筒中心。

4.4.3 检测宜自孔口至孔底或自孔底至孔口连续进行。

4.4.4 应正交x-x'、y-y'二方向检测,直径大于4m的桩孔、 试成孔及静载荷试桩孔应增加检测方位。

4.4.5 应标明检测剖面x-x'、y-y'等走向与实际方位的关系。

**4.4.6** 试成孔完成后24小时内等间隔检测不宜少于4次,每次 应定向检测。

**4.4.7** 非等直径钻孔灌注桩的试成孔或最初施工的2个工程桩 孔,成孔后1小时内等间隔检测不应少于3次,每次应定向检测。

#### 4.5 地下连续墙成槽检测

2 引 (標) 避難物過膨度 天正

**4.5.1** 地下连续墙成槽检测应在清槽完毕,相邻槽段接头拔出,泥浆内气泡基本消散后进行。

**4.5.2** 仪器探头宜对准导墙中心轴线,用于检测的一组探头超 声波发射面应与导墙平行。

4.5.3 一般二方向检测,在两槽段端头连接部位可做三方向检测。

**4.5.4** 检测宜自槽口检测至槽底(往测),如往测时界面不清 晰,可以由槽底返测至槽口。

4.5.5 应标明检测断面x-x'在槽段平面图的具体位置。

1. 新孔姆试前应利用护向支任或导动的支付生产标心理关系

## 4.6 检测数据的处理

4.6.1	超声波在泥浆介质中传播速度可按下式计算:	
	$c = 2(d_0 - d')/(t_1 + t_2) $ (4.6)	5.1)
式中:	c一超声波在泥浆介质中传播的速度(m/s);	
	$d_0$ —护筒直径或导墙宽度(m);	
	d'—两方向相反换能器的发射(接收)面之间的距离(m)	1.6
	$t_1$ 、 $t_2$ —对称探头的实测声时(s)。	
4.6.2	孔径(槽宽)可按下式计算:	
	$d = d' + c \cdot (t_1 + t_2)/2 \qquad (4.6.2)$	2)
式中:	d—实测孔径或槽宽(m);	
	c一超声波在泥浆介质中传播的速度(m/s);	
	d'—两方向相反换能器的发射(接收)面之间的距离(m)	;
	$t_1$ 、 $t_2$ —对称探头的实测声时(s)。	
4.6.3	孔(槽)垂直度可按下式计算:	
	$K = (E/L) \times 100\% \tag{4.6.3}$	3)
式中:	E一孔(槽)的偏心距(m);	
	L一实测孔(槽)深度(m)。	
4.6.4	现场检测记录图应满足下列要求:	
5.4.1	有明显的刻度标记,能准确显示任何深度截面的孔	径
(槽宽	E)及孔(槽)壁的形状;	
2	标记检测时间、设计孔径(槽宽)、检测方向及	孔
(槽)	底深度。	
4.6.5	记录图纵横比例尺、应根据设计孔径(槽宽)及	FI.

4.6.5 记录图纵横比例尺,应根据设订九任、恒见/ Δ3u (槽)深合理设定,并应满足分析精度需要。