日中における植物蛍光と周辺大気ラマン散乱の同期計測が可能な 分光型ライダー

齊藤 保典¹, 土井 光², 宇都宮 成弥³, 切中 拓矢³, 菅野 悠真², 河合 恭之介², 細川 哲也², 大谷 武志⁴, 椎名 達雄⁵, 矢吹正教⁶, 平藤 雅之⁷ ¹信州大学学術研究院工学系,²信州大学工学部,³信州大学大学院総合理工学研究科,⁴信州大学技術部, (〒380-8553 長野県長野市若里 4-17-1) ⁵千葉大学大学院融合理工学府(〒263-8522 千葉県千葉市稲毛区弥生町 1-33) ⁶京都大学生存圈研究所(〒611-0011 京都府宇治市五ヶ庄) ⁷東京大学大学院農学生命科学研究科(〒188-0002 東京都西東京市緑町 1-1-1)

Spectroscopic (SPEC) Lidar Possible Synchronous Measurement of Plant Fluorescence and Raman Signals of the Surrounding Atmospheric in day time

Yasunori SAITO¹, Akira DOI², Seiya UTSUNOMIYA³, Takuya KIRINAKA³, Yuma KANNO², Tetsuya HOSOKAWA², Takeshi Otani4, Tatsuo Shiina⁵, Masanori YABUKI⁶, Masayuki HIRAFUJI⁷ ¹Institute of Engineering, Academic Assembly, ²Faculty of Engineering, ³Graduate School of Science and Technology,

⁴Technical Department, Faculty of Engineering, Shinshu Univ., 4-17-1 Wakasato, Inageku, Chiba 263-8522

Technical Department, Faculty of Engineering, Sninshu Oniv., 4-17-1 wakasato, Inageka, Chiba 205-6322

⁵Graduate School of Science and Engineering, Chiba Univ., 1-33 Yayoicho, Nagano, Nagano 380-8553

⁶Research Institute for Sustainable Humanosphere, Kyoto Univ., Gokesho, Uji, Kyoto 611-0011

⁷Graduate School of Agricultural and Life Science, Tokyo Univ., 1-1-1 Midoricho, Nishitokyo, Tokyo 188-0002

Abstract: We developed a spectroscopic (SPEC) lidar which is possible to measure plant fluorescence and Raman signals of the surrounding atmosphere. Synchronized detection technique that varies a gate open (delay) time and a gate time-width of CCD detector in measurement targets and conditions was powerful especially for daytime measurement of them. For measurement of the plant fluorescence, they were adjusted to fit the location and the size of the plant. Raman signals of N_2 and O_2 of the atmosphere were measured by setting larger gate time-width of the detector than that of the fluorescence measurement, because Raman signals were smaller than the plant fluorescence. Aerosol fluorescence was observed in the event of an inversion. In night time operation, we could also get water-vapor Raman and N2 Anti-Stokes-Raman signals.

Key Words: Spectroscopic lidar, plant fluorescence, atmospheric Raman signal, aerosol fluorescence

1. はじめに

地球環境は多くの構成要素が絡み合ってその 体系を維持していることから,できるだけ多くの 要素をできれば同じ環境作用因子で統一的に評 価できることが望ましい.

本報告では、植物生育と生育に係る大気条件の取得を目指して開発を行っている、分光型 (SPEC) ライダーについての現状を紹介する.

2. 手法論

2.1 基本概念

地球が現在の環境形態をとるまでには、太陽か らの光エネルギーが強くかかわってきたことは 疑いがない.そこで本研究では、光を環境作用因 子とし、その反応スペクトルを取得可能な分光型 ライダーを検討する。 ライダーの計測対象を植物と大気とし、両者の 関わりについての時間差のない情報取得を試み る。具体的には生育情報は植物蛍光により、また 生育に係る大気環境情報は大気分子からのラマ ン信号により得る.また植物の本質は光合成活動 にあることから,太陽光下の日中でも動作可能な 装置の開発を目指す.

2.2 同期検出法

CCD 検出器にゲート動作を施し、レーザー照射時間に対応した短い反応時間内に検出を終了する方法で¹⁾、計測される太陽背景光の減少を狙う. 植物計測時には,植物生育場所(距離)に合わせて検出器のゲートを開き計測を開始し,植物の大きさ(広がり)に合わせて計測距離幅をゲート時間幅で設定する.

大気ラマン信号計測時には,植物蛍光強度より 小さいことを考慮し、ゲート時間幅は広めに設定 することで長めの計測区間距離での積分による 信号増加を狙う.ゲート時間幅に合わせて太陽背 景光も多くなるため、実際には両者の信号強度の 兼ね合いを見てゲート時間幅を設定する.

2.3分光型ライダー装置

微弱なラマン散信号に対応するため 従来の蛍 光ライダー²⁾の,望遠鏡から検出部分までの光導 入部を微調整可能な精密光学部品で再構築した. 主な特性仕様は、レーザーは 355nm, 10 mJ, 6 ns, 10 Hz,望遠鏡直径 25 cm, CCD 分光検出器(浜 松ホトニクス PMA 12)である.

3. 計測例

実験の様子および配置図等を図1に示す.前方 約40mに生育するケヤキ樹木を植物蛍光計測対 象とし、ライダーから樹木までの区間を大気観 測域と設定した。それぞれの計測区間はCCD検 出器のゲート開始とゲート時間幅で決定された. レーザー 500パルス積算平均で、レーザー有り・ 無し(背景光)の計測を行い減算処理を行った.

日中観測例を図2に示す.図2(a)はケヤキ樹木 区間のみの計測結果である。植物の青・緑蛍光と 赤・近赤(クロロフィル)蛍光が得られた。図2(b) は大気のみの計測結果である。エアロゾルによる ミー散乱(355 nm),酸素と窒素のラマン散乱(376 nm,387 nm)が得られた.計測に必要な時間は (a)(b)全部(背景光計測も含め)約20分であった。 植物・大気の完全同時観測とは言えないが、両者 の同期観測が実施できた.

冬季の逆転層発生時に見られたエアロゾル蛍 光を図3に示す. 蛍光 400-600 nm 間積分値は窒素 ラマン信号の15 倍であった.

大気のみの夜間観測では, 水蒸気ラマン(408 nm)と窒素のアンチストークスラマン(328 nm) も得られた.

4. まとめ

環境構成間の相互作理解のために、蛍光とラマン散乱計測が可能な分光型ライダーを開発し、野 外実験を試みた.同期検出法を用いることで 日 中においても大気のみの情報(ラマン)、植物の みの情報(蛍光)を区別して計測できた.水や土 壌との関係調査にも適用可能である.

謝 辞

研究の一部は千葉大学 CEReS および京都大学 MU 観測所の共同利用研究として行われている.

参考文献

1) Y. Saito et al., Appl. Opt. 55, 6727-6734, 2016.

2) 宇都宮他, 第 37 回 LSS, P11, 2019.



Fig. 1 Experimental configuration and conditions.







Fig. 2(b) 2020/05/28 11:21: Spectrum of O2 and N2 Raman signals and Mie-signal of the Atmosphere.



Fig. 3 Aerosol fluorescence in the event of an inversion.