C 5

対流圏オゾン観測のための小型UVライダー A Compact UV Lidar for the Tropospheric Ozone Observation

内海通弘 小野高志 吉田寿朗 柴田 隆* 前田 三男
M. UCHIUMI, T. ONO, T. YOSHIDA, T. SHIBATA*, M. MAEDA
九州大学工学部 * 郵政省通信総合研究所
Fuclty of Engineering, Kyushu University
* Communications Res. Lab.

SYNOPSIS: A compact DIAL for tropospheric ozone measurement through day and night is proposed and demonstrated, using the first and the second Stokes lines (277, 313nm) of a H $_2$ Raman laser pumped by a KrF laser. The developed ozone DIAL is in the mobile size, and the detection range is 3km for 100 shots in the daytime observation.

(1) ソーラー・ブラインド・ライダーの原理

昼間のライダー観測にとって強力な太陽放射は、大きな障壁となっている。しかし、太陽光のうちほぼ300nmよりも短い波長の光は、主に成層圏オゾン層によって吸収され、ほとんど地表まで到達しない。そこで、逆にこの付近の波長を利用して、二波長差分吸収ライダー法(DIAL)で地上からオゾン測定を行えば、適度なオゾン吸収と弱い背景光により、昼間でも良好なSN比が得られる波長領域が存在することが解る。この波長領域では(オゾン測定に限らず)、昼間でもSN比が良いことをソーラー・ブラインド効果と呼んでいる(Ref.1-2)。

我々はこれまでにソーラーブラインド効果を利用してオゾンDIALにおける最適送信波長の選定について種々の解析を行ない、大気のカットオフ

波長より若干短い、290-308nmの組合せが最適であることを見出した(Ref.3)。しかし、容易に二波長同時発振が得られるKrFレーザー励起ラマンレーザーの第一、第二ストークス線の組合せ277-313nmも、5km以下の高度域で比較すれば大差ない特性が得られることが解った。このシステムは、250mmの望遠鏡で約3kmの測定域が100ショットで期待できる。また航空機搭載し、UV光の減衰が大きい地表より高い位置から上下に測定すれば、約8kmまで高度域を広げられることをシミュレーションにより示した(Ref.3)。我々は、即定を行った。

(2) ライダー・システム

920×500×400mm³の大きさのコンパクトなKrFレーザーを試作した。安定共振器の場合、 最大出力は310mJ、繰り返しは60Hzである。

実際の観測では、不安定共振器にして使用し、 良好なビームをラマン媒質に照射する。 最終的 には、第一ストークス線で 40mJ、第二ストー

Table.1 Specification of compact ozone lidar

Transmitter	
Pump laser	KrF laser
Wavelength	248 nm
Energy	310 mJ/pulse
Pulse rep. rate	60 Hz
Size of laser sy	stem $920 \times 500 \times 400 \text{ nm}^3$
(Power source	$178 \times 432 \times 483 \text{ mm}^3$)
Two-wavelength Las	er H ₂ Raman Laser
Cell length	500 mm
H 2 pressure	30 atm
\avelength	277 nm, 313 nm
Energy	40 mJ, 35 mJ/pulse
Receiver	
Telescope 25	00 mm diam., F5 (in parallel)
Filter Gr	ating monochromator (f200 mm,
F 4	1.2) + dichroic mirror
Field of view 1.	6 mrad

クス線で、35mJ の出力を得た。送受信のパラメータをTable 1. に示す。 受信系には、口径250mmの受光望遠鏡2本にそれぞれダイクロイック・ミラーとf=200mmの回折格子モノクロ・メーターを用いた。これによって 二波長を別々に同時に測定することができる。

(3) エアロゾルの補正

送信二波長差の大きい時に問題になるのは、対流圏エアロゾルによる効果である。我々は、この点においても考慮し解析を行った(Ref.4)。またこの結果、副産物としてエアロゾルの情報も得ることができる。Fig. 1に測定結果を示す。

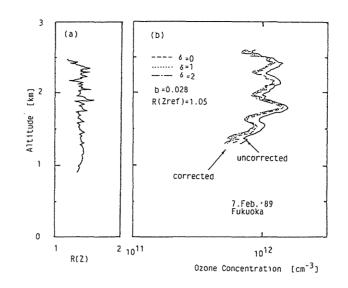
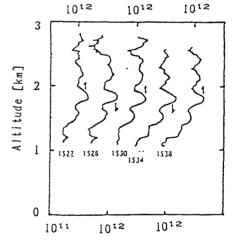


Fig. 1 The ozone concentration in daytime obtained with 100 laser shots, and corrected assuming $\delta = 0, 1, 2$, b=0.028, R=1.05.

(4) 測定

2波長につき100ショットを積算し、高度約1kmから約3kmまでのオゾン測定ができた。

Fig. 1 とFig. 2 は、観測によって得られた昼間の対流圏下部のオゾンの密度を示したものである。現在使用しているウエーブ・メモリー(ADC)のダイナミック・レンジの制限があって、3kmまでの測定を半分に分けて行う時もある。現在、測定高度域の低空へのは、下の方で、送受付している。この為には、下の方で、送信の軸が完全に合わないこととADCのダイナミックレンジがの制限が障害になっている。今のところ、送信レームがり角に差を生じることを考慮しても、レーザの必ずがり角に差を生じることを考慮しても、レーザのがかり角に差を生じることとを考慮しても、レーザががり角に差を生じることとを考慮しても、ガガガウにより、600mから上の測定は軸合わてはがあることが解った。ダイナミックレンジに関してはADCとフォトンカウントの併用等を検討している。



Ozone Concentration [cm⁻³]

Fig. 2 Temporal variations of the daytime ozone (100 shots, δ =1). The local time is indicated.

(5) まとめ

ソーラー・ブラインド帯域を利用する下部対流圏オ

ゾン観測用可搬型ライダーを構成するために小型エキシマーレーザーを製作した。 これにより、 昼間でも、100sで $1\sim3$ k m のオゾン密度を場所に制約されずに、 測定することができるようになった。 尚、 夜間では従来のオゾンライダーと組み合わせて、 対流圏から成層圏にわたるオゾン層の測定も行える。

汝 献

- 1.柴田 隆等、レーザー研究、Vol.16, No.6 (1988), pp. 318-327.
- 2.Shibata, T. et al., Appl. Opt. 26, (1987), pp. 2604-2608.
- 3. Maeda, M. et al., Solar-blind UV ozone lidars, Appl. Opt. (1989) (in press)
- 4.Browell, E. V. et al., Appl. Opt., 24, 17, (1985), pp. 2827-2836.