油气管道焊接无损检测方法对比和分析

覃 新(国家管网集团乌鲁木齐维抢修中心,新疆 乌鲁木齐 830000)

摘 要:随着无损检测技术的发展,管道焊接的无损检测方法更加丰富,对传统射线检测不能发现的缺陷 也能准确识别和定量。本文通过对一次长输管道改造施工中使用相控阵超声波检测、超声波衍射时差法、射线 检测出的缺陷进行统计,并对这三种无损检测方法和原理进行简要介绍,结合现场实际检测的缺陷图像对缺陷 问题进行简要分析,对实际焊接作业实施具有指导意义,做好现场管理,提高焊接质量。

关键词:相控阵;衍射时差;埋藏线状缺陷

0 引言

根据《GB50369 油气长输管道工程施工及验收规范》"10.3.3 输油管道无损检测方法及比例"中规定:对通过居民区、工矿企业和穿越、跨越大中型水域、一二级公路、铁路、隧道的管道环焊缝,以及所有"碰死口"焊缝,应进行100%超声检测和射线检测。在输油管道穿越白杨河湿地的泄漏风险治理项目中,焊接无损检测采用RT、(PA)UT、TOFD三种方法,与长输管道和油气站场动火作业中的RT和常规UT相比,采用了(PA)UT和TOFD两种比较新的无损检测方法,经验丰富的焊接作业人员也出现了不少问题。

1 无损检测中容易出现的问题

在该项目焊接作业中,主要出现的缺陷问题(见 表1,表2)。

2 无损检测方法与评定标准简介

2.1 相控阵超声波检测

相控阵超声检测基于脉冲回波法,由不少于8个 相同的压电晶片组成阵列,通过一定的规则和时序用 激发各个晶片单元,各阵元发射的声束相位不一,声 束在空间中产生叠加形成入射波波阵面,并聚焦在一 定深度。阵元发射出的声束在工件中遇到缺陷会反射 回来,而处于聚焦区域的缺陷会形成振幅较大的反射 波波阵面。延迟器按照接收聚焦法则计算各阵元的接 收延迟,依次对每个阵元的回波信号进行叠加。

换能器发出一次波和反射的二次波覆盖这个焊缝 截面,如图1所示,利用镜像原理将整个焊缝显示在 扇形图像上;并通过 DDF 动态聚焦,对不同深度进行 聚焦扫描,在不同深度和上下表面都获得较好的成像。



图 1 一次波和二次波覆盖区域

缺陷图像的定量以波幅改变为度量,通常红色表示波幅改变最大,白色表示改变最小。扇扫描时,找到不同位置扇扫描的不同角度A扫描中缺陷的最高回波幅度作为该缺陷的幅度,如图2所示;线扫描时,找到不同孔径组合,缺陷最高回波幅度作为缺陷的幅

管道规格	, 检测长度	缺陷定位	知购完州	缺陷定量	缺陷埋深	波幅	评定等级	备注	
	(mm)	(mm)	妖阳疋住	(mm)	(mm)				
Φ610*11	1915	1591	埋藏线状	16.0	9.1	82.4%	IV	高度 3.5	
Φ508*16	1595	146.0	埋藏线状	28.0	6.5	122.4%	IV	偏离焊缝中	コ心线 -4.4
Ф610*11	1915	1753-1770m	n 埋藏线状	. 17	9.7	115.5%	IV		
Φ610*11	1915	808-827mm	埋藏线状	. 19	2.0	91.2%	IV		
表 2 衍射时差法超声波检测 (TOFD) 检测的缺陷									
管道规格	检测长度(mm)	位置X(mm)	长度1 (mm)	深度 d1(mm)	高度h(mm)	偏离中心线位	置Y (mm)	类别	质量等级
Φ508*16	1595	140-240						点状(18点)	III
Φ508*16	1595	1551	35.8	6.8	22			埋藏条状	П

表1 相控阵超声波检测检测的缺陷





图 2 相控阵超声波扫查缺陷示意图

相控阵超声波检测应结合 TOFD 检测进行缺欠评定,分为点状、线状和密集缺欠。其中缺陷反射波波幅低于 40% 的非裂纹缺陷应评定为 I级,最大反射波幅大于等于 80% 的线状缺陷,评定为 IV 级。

2.2 超声波衍射时差法检测

根据 SY/T4109,使用相控阵超声波检测时,被测的焊接接头厚度≥ 8mm 时应增加 TOFD 辅助检测(结构上允许时),用于缺欠辅助定性及缺欠高度测量。 TOFD 能对缺陷的深度和缺陷本身的高度进行精确测量。

TOFD 基本原理为超声波束在缺陷中振动,在缺陷的端点或端角产生衍射,从而对缺陷定量定位。衍射波的特点是能量低、与角度和缺陷方向无关。采用 双探头阵列,分布在焊缝两侧,通过发射和接收,在 图像上显示直通波、缺陷上端衍射波、缺陷下端衍射 波和底面反射波,考虑理想的情况,裂纹缺陷与表面 垂直,可以得到缺陷上下端衍射波幅随检测角度的变 化,在钢材中,横波在上尖端的最佳角度是45°,在 下尖端的最佳角度是57°,典型检测角度为45°、 60°和70°。





TOFD 成像是将探头所接收到的 A 扫描图像转换 为黑白的灰度图,用灰阶度表示振幅,如图 3 所示。 波形向正半周变化时,颜色向白色渐变;波形向负半 周变化时,颜色向黑色渐变。

波束在缺陷上端点的衍射波和底面反射波的相位 相似,下端点衍射波与直通波相位相似,如果两个衍 射信号相位相反,两个信号之间存在连续不间断的缺 陷;图像纵坐标为时间,单位为μs,利用上下端点 时间差测量缺陷深度和缺陷本身的高度。在发射和接 收探头中,深度和时间的关系不行线性的,而是平方 关系,软件经过线性化计算得出 B 扫描和 D 扫描的线 性深度图,深度公式为:

 $d = \sqrt{(c/2)^2 \cdot (t - 2t_0)^2 - s^2}$

其中: PCS(探头入射点间距离=2s; c为波速, t。为超声波在探头中传播时间)。通过减小 PCS 可以 提高深度分辨率,但是扫查覆盖范围减小;增加探头 频率能有效减少时间误差,但会减小声束扩散,减少 有效扫查范围。在超声波束边缘的深度,误差大约为 8%。

对线性缺陷或面积型缺陷,定量误差<1mm,对 裂纹和未熔合缺陷高度测量精度更高。分为非平行扫 查、偏置非平行扫查和平行扫查三种方式。使用非平 行扫查时,计算的深度和在焊缝中偏离中心线的距离 上存在一定的不确定性,通过平行扫查进行验证和精 确定位。

2.3 射线检测

射线检测是常规检测方法之一,利用 X 射线透过 被检焊缝时,有缺陷部位与无缺陷部位对射线的吸收 能力不同,如气孔和非金属夹杂物对射线吸收能力低 于金属基体,根据射线强度的差异检测缺陷,在感光 胶片上缺陷部位形成黑度较大的影像。射线检测是在 垂直方向上形成图像,在射线照射方向上长度越大或 者缺陷线吸收系数越大,胶片上缺陷与基体的黑度差 异越大,缺陷容易被发现。

3 现场实际无损检测图像分析

3.1 相控阵超声波检测

现场图谱采用 C 扫描(如图 4 所示)、S 扫描(如 图 5 所示)和 A 扫描显示,以及 TOFD 测量的 B 扫描 和 A 扫描显示。其中一个 A 扫描代表一个扇形扫查中 的一个角度, A 扫描显示深度信息; S 扫视图是波束 角度由低到高扫描出的切面视图,由不同角度、单一 位置的 A 扫描组成; C 扫视图由同一角度、不同位置 的 A 扫描中采集的图像,形成位置 C 扫描或幅度 C 扫 描, C 扫描显示缺陷位置和当量尺寸,实际上缺陷的 长度较为明显(16-28mm),从 C 扫描上确定缺陷长 度和在焊缝上的位置。



图 4 相控阵超声波 C 扫描实际检测图像



图5 相控阵超声波S扫描实际检测图像

3.2 超声波衍射时差法

现场采用A扫描波形和D扫描灰度成像两种图像, 如图6所示,上方是沿金属表面传播在纵波形成的直 通波信号,遵循两点之间波束传播最快的费马定理, 直通波在金属曲面表面仍然在两探头之间直线传播; 中间为底面反射波信号,底部是底面的横波反射信号 或波形转换信号,横波反射信号到达接收探头需要较 长时间。经过较长的时间后,真正的缺陷会再次出现, 经过横波的扩散,缺陷信号会更加清晰。



图 6 TOFD 的 A 扫描和 D 扫描实际检测图像

3.3 射线检测

射线检测结果较为直观,并且有明确的评定标准, 检测出的缺陷问题如图 7 所示。

主要表现为条形缺陷和圆形缺陷,如图7所示, 在现场返修中发现存在热焊层焊道边缘焊渣清理不干 净的问题,在管口坡面上形成点状夹渣;在焊道接头 处容易出现气孔。



(a) 条形缺陷



(b)密集气孔图7射线检测的实际缺陷图像

4 焊接作业过程控制与现场管理

本项目焊接过程中相控阵超声波检测出缺陷的位置,射线检测未发现缺陷,焊接作业人员对缺陷位置进行返修时,并未发现明显缺陷。埋藏线状缺陷属于面积型缺陷,多出现在铁水层间熔合不好的情况,射线对体积型缺陷较为灵敏,并且只能从垂直向下拍照的方式检测,对于埋藏线状缺陷不能精确识别。

实际焊接无损检测中以射线检测、相控阵超声波 检测和超声波衍射时差法相结合的方式,对焊接缺陷 进行更精准地定位和测量。

参考文献:

- [1] GB/T 32563-2016. 无损检测——超声检测、相控阵 超声检测方法 [S]. 北京:国家质量监督检验检疫总局,2016.
- [2] 靳世久,杨晓霞,陈世利,等.超声相控阵检测技术的发展及应用[J].电子测量与仪器学报,2014,28
 (9):10.
- [3] 施克仁, 郭寓岷. 相控阵超声成像检测 [M]. 北京: 高等教育出版社, 2010.