شبیهسازی امواج الکتروسایزمیک ایجادشده از یک موجک لرزهای در محیط دولایه

منصوره منتهایی * و محمدعلی ریاحی *

. مؤسسهٔ ژئوفیزیک د*انشگاه تهران، صندوق* پست*ی ۶۴۶۶–۱۴۱۵۵*

(دریافت مقاله: ۸۳٫۳٫۲۷ ، پذیرش مقاله: ۸۴٫۸٫۲۴)

چکیدہ

آشفتگیهای مکانیکی و الکترومغناطیسی، در محیط متخلخل و اشباع از سیال، با یکدیگر جفت می شوند. این جفت شدگی بدین ترتیب است که عبور یک موج لرزهای از محیط مذکور سبب حرکت نسبی بین سیال – جامد می شود. سپس این حرکت به نوبهٔ خود جریان شارشی الکتریکی را القا می کند. به عبارتی دیگر هنگامی که یک پالس لرزهای از یک تقابل در خواص شیمیایی سیال یا الاستیکی محیط عبور کند، بی توازنی در شارش این جریان الکتریکی به وجود می آید. این نبود توازن باعث جدایش بارهای دوقطبی و چندقطبی الکتریکی در دو طرف سطح مشترک یک محیط لایه ای می شود که بر اثر آن، آشفتگیهای الکترومغناطیسی که در سطح زمین قابل اندازه گیری اند، تولید می شود. در این مقاله چگونگی تولید و انتشار موج سایزموالکتریکی در محیط متخلخل لایه لایه و شباع از سیال، بررسی و شبیه سازی شده است. در مرحلهٔ شبیه سازی از معادلات حاکم بر این پدیده که پراید (۱۹۹۴) آن را ارائه کرده و همچنین از زوج معادلات بیوت و ماکسول که با معادلات انتقالی شار – نیرو به دست آمده، استفاده شده است. در این بررسی برای محاسبهٔ الکترولرزه نگاشتهای مربوطه از روش ماتریس بازتاب و انتقال تعمیم یافته (GRTM) استفاده شده است.

واژههای کلیدی: الکتروسایزمیک، آشفتگیهای الکترومغناطیسی، انتقال شار– نیرو، ماتریس بازتاب، شبیهسازی

۱ مقدمه

متخلخل اشباع از سیال را بهدست آورد. این پیشرفتهای تحلیلی امکان شبیهسازی پدیدهٔ جفتشدگی الکتروسینتیکی را برای درک بهتر خواص این پدیده و پتانسیل آن در آشکارسازی سیالهای زیر سطحی فراهم کرد.

به طور نظری نشان داده شده که موج لرزهای در حال گذر از داخل مادهٔ متخلخل اشباع از سیال، موجب جدایش بار الکتریکی میشود. این پدیده در نتیجهٔ شارش سیال درون حفرهها که با گرادیانهای فشاری تولید شده، بهوجود آمده است. بنابراین میدانی الکتریکی در درون موج تراکمی منتشر شونده در داخل چنین مادهای ایجاد میشود. دومین نوع از پاسخهای سایزموالکتریکی زمانی حاصل میشود که موج لرزهای از سطح مشترک در در طی چند دههٔ گذشته محققین گوناگون آزمایش های متعدد صحرایی به روش سایزموالکتریک را بهمنظور درک بهتر پدیدهٔ الکتروسینتیک عملی ساختهاند (تامسون ۱۹۳۶، مارتنر و اسپارکس ۱۹۵۹، برودینگ و همکاران ۱۹۶۳). در این میان تجربیات صحرایی موفقی که در سالهای اخیر صورت پذیرفت (کنت، ۱۹۸۳؛ تامسون و گیست، ۱۹۹۳) سبب ایجاد علایق جدید به بررسی دقیق تر این سازوکار خاص شده است (باتلر و همکاران، ۱۹۹۴ و ۱۹۹۷؛ راسل و همکاران، ۱۹۹۷؛ میخائیلو و همکاران، ۱۹۹۷ و ۲۰۰۰؛ بیمیش، ۱۹۹۹؛ گارامبیوس و دایتریچ، ۱۹۹۷ معادلات ماکروسکوپی حاکم بر جفت شدگی بین میدانهای موج لرزهای و الکترومغناطیسی در یک محیط

خواص مواد (الاستیکی یا شیمیایی) عبور کند. در این حالت جدایش بار الکتریکی درون موج آشفته می شود و بی تقارنی به وجود می آید، این نبود تقارن، پدیده ای را ایجاد می کند که می توان آن را با اثر یک دوقطبی نوسان کننده در ناحیهٔ اول فرنل تقریب زد (هارتسن و پراید، ۱۹۹۷).

هرچند تبدیلات بین انرژی لرزهای و الکترو مغناطیسی بهخوبی درک میشوند، روش مدلسازی عددی بهمنظور آشکارسازی و تعیین مقدار این پدیدهها و طراحی هندسهٔ بهینه برای برداشت داده در صحرا، لازم به نظر میرسد. همچنین مقایسهٔ جزئی شبیهسازیهای عددی و دادههای حقیقی بهمنظور بهینه کردن نظری این پدیده که هنوز تطابق تجربی بیشتری را لازم دارد مفید خواهد بود.

در این مقاله ابتدا معادلات ماکروسکوپی کنترل کنندهٔ جفتشدگی میدانهای امواج لرزهای و الکترومغناطیسی در مادهٔ متخلخل اشباع از سیال مورد بررسی قرار گرفته و سپس امواج الکترومغناطیسی ایجادشده در نتیجهٔ تابش یک موجک لرزهای به سطحی مشترک، مدلسازی شده است. روش ارائه شده سطحی مشترک، مدلسازی شده است. روش ارائه شده سطحی مشتر که مدلسازی شده است. روش ارائه شده رو این مقاله بر اساس روش ماتریس بازتاب و انتقال (generalized reflection and transmission matrix, رو (یا تعمیم دادهاند، رو روش امکان بررسی انتشار موج الکترومغناطیسی و لرزهای جفت شده، در محیط متخلخل اشباع از سیال را میسر می سازد.

در این مقاله شبیهسازی عددی براساس مدل لایهای از جنس ماسهسنگ به ضخامت ۱۰۰ متر صورت گرفته است، به این ترتیب که لایهٔ ماسهای، بین دو نیمفضای یکسان که تخلخل کمتری نسبت به آن دارند قرار گرفته است. این شبیهسازی عددی براساس معادلات الکترومغناطیسی و الاستیکی جفت شده (پراید، ۱۹۹۴)

است که در ادامه به طور خلاصه از آنها یاد میشود و مدل مورد استفاده در مرحلهٔ شبیهسازی عددی نیز مورد بحث قرار می گیرد.

۲ معادلات کنترل کنندهٔ انتشار موج الکتروسایزمیک فرض بر این است که انتشار امواج الاستیک در محیط متخلخل و اشباع از سیال، با معادلات بیوت (Biot) کنترل می شود. در این صورت در حوزهٔ بسامدی (۵۰) داریم:

$$\vec{\nabla}.\vec{\tau} = -\omega^2 [\rho \vec{u} + \rho_f \vec{w}] \tag{1}$$

$$\vec{\tau} = [k_G \vec{\nabla} . \vec{u} + c \vec{\nabla} . \vec{\omega}] \underline{I} + G \left[\vec{\nabla} \vec{u} + \nabla u^T - \frac{2}{3} \vec{\nabla} . \vec{u} \underline{I} \right]$$
(Y)

$$-p = c \vec{\nabla} . \vec{u} + M \vec{\nabla} . \vec{W} \tag{(*)}$$

p در رابطهٔ بالا پارامترهای $\bar{\tau}$ ، بالک استرس در محیط، \bar{W} فشار در سیال حفرهای، \bar{u} جابهجایی قسمت جامد و \bar{W} فشار در سیال حفرهای، \bar{u} جامدند. علامت ρ چگالی بالک محیط و ρ_f چگالی سیال را نشان میدهد. ρ ، R_G ، R_G و محتیهای محیطاند که در ادامه بیان می شوند. همچنین <u>I</u> تانسور همانی است. اثرات الکترومغناطیسی در یک محیط با معادلات ماکسول توضیح داده می شوند:

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = i\omega \vec{B} \tag{6}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{H} = -i\omega\vec{D} + \vec{J} \tag{(a)}$$

$$\vec{D} = \varepsilon_0 \left[\frac{\phi}{\alpha_{\infty}} (k_f - k_s) + k_s \right] \vec{E}$$
 (9)

$$\vec{B} = \mu_0 \vec{H} \tag{V}$$

که در رابطهٔ بالا پارامترهای \overline{J} چگالی جریان الکتریکی، \overline{B} شدت میدان الکتریکی، \overline{H} شدت میدان مغناطیسی، \overline{E} k_f مغناطیسی، ϵ_0 گذردهی، μ_0 نفوذپذیری خلاء، k_f گذردهی نسبی در جامد است.

ې تخلخل محيط و $_{\infty} \alpha_{\infty}$ پيچ خوردگی (distortion) آن است.

این معادلات در مقیاس دانهبندی سنگها و شرایط مرزی برای فازهای سیال و جامد در سنگ بیان شدهاند، سیس از این معادلات میانگین حجمی گرفته می شود تا بتوان معادلات ماکروسکویی مورد نظر را به دست آورد. اما در مورد انتگرالهای متعدد ارائه شده در معادلات ماکروسکوپی انتقالی، لازم است که میدانهای محلی شارش سیالی و الکتریکی و فضای حفرهای، به میدانهای ماکروسکوپی تولید کنندهشان مربوط شوند، بنابراین در قدم بعدی، مسائل شرایط مرزی کنترلکنندهٔ میدانهای مقياس حفرهاى، مورد توجه قرار مىگيرد و سپس انتگرالهای باقیمانده محاسبه می شوند تا ضرائب انتقالی ماکروسکوپی به دست آیند. از طرف دیگر فرض میشود که جفتشدگی میدانهای الکترومغناطیسی و الاستیکی به علت جریان های الکتریکی شارشی و الکترواسموزی است. این اثرها در معادلات انتقالی برای محیط دخالت دارند. با طی مراحلی که اشاره شد، معادلات انتقالی زیر به دست مي آيند:

$$\vec{J} = \sigma(\omega)\vec{E} + L(\omega)\left[-\vec{\nabla}p + \omega^2\rho_f\vec{u}\right] \qquad (A)$$

$$-i\omega \vec{W} = L(\omega)\vec{E} + \frac{k(\omega)}{\eta} \left[-\vec{\nabla}p + \omega^2 \rho_f \vec{u} \right] \quad (9)$$

در این معادلات، پارامترهای (۵) هدایت الکتریکی وابستهٔ بسامدی محیط، (۵) نفوذپذیری، ۹ ویسکوزیته سیال و (۵)L ضریب جفتشدگی الکتروسینتیکیاند.

معادلات (۸) و (۹) معادلات انتقالی هستند که در طی آنها میدانهای الکترومغناطیسی (EM) و لرزهای جفت میشوند. ضرائب مختلط و وابسته بسامدی در این معادلات عبارتاند از:

هدایت الکتریکی ماده، $k(\omega)$ نفوذپذیری – $\sigma(\omega)$

ماکسول تجزیه میشوند. – برای مواد متخلخل دو فازی (سیال و جامد)، K_G (مدول بالک گاسمن)، C و M را میتوان به مدولهای بالک فازهای جامد و سیال (K_s و K_f) و مدول بالک چارچوب دانهای(K_{fr}) به شکل زیرمربوط کرد:

$$K_{G} = \frac{K_{fr} + \varphi K_{f} + (1 + \varphi) K_{s} D}{1 + D} \qquad (1 \cdot)$$

$$C = \frac{K_f + K_s D}{1 + D} \tag{11}$$

$$M = \frac{1}{\varphi} \frac{k_f}{1+D}$$
(1Y)

که در این معادلات، پارامتر D به شکل زیر تعیین شده است:

$$D = \frac{K_{f}}{\phi K_{s}^{2}} \left[(1 - \phi) K_{s} - K_{fr} \right]$$
(17)

که در این معادلات، پارامتر φ نشاندهندهٔ تخلخل است. ضریب سختی G، مدول برشی چارچوب دانهها است که میتوان آن را یا بهصورت تجربی و یا از مدلهای نظریهٔ برآوردی برای حفرهٔ خاص و یا هندسهٔ خاص دانهای تعیین کرد. به طور کلی این ضرائب مختلط و مستقل از بسامدند و باعث تضعیف میشوند. بهمنظور راحتی بیشتر محاسبات، به جای مدول گاسمن، از پارامتر سختی H که بهصورت زیر معرفی میشود، استفاده میکند.

$$H = K_G + 4\frac{G}{3} \tag{14}$$

۳ معادلات حاکم تغییریافته در محیط لایه – لایه از آن جایی که محیط لایه – لایه تقارن محوری دارد و چشمهها نقطهای فرض شدهاند، از دستگاه مختصات استوانهای (φ، z، φ) که در آن z عمق لایه است استفاده می شود. چشمههای نقطهای روی محور مختصات 0 = r، قرار گرفتهاند. تعریف هایی که در ادامه می آیند، مؤلفه های افقی و مشتق های افقی میدان های موجی متفاوت را شامل می شوند.

$$U_{v} = \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} (ru) + \frac{\partial}{\partial \varphi} u_{\varphi} \right]$$
 (12)

$$U_{\rm H} = \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} (r u_{\phi}) - \frac{\partial}{\partial \phi} u_{\rm r} \right]$$
(19)

$$T_{v} = \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} (rT_{rz}) + \frac{\partial}{\partial \phi} T_{\phi z} \right]$$
(1V)

در حالت خاص برای یک محیط لایه- لایه، هارتسن و پراید (۱۹۹۷) مجموعه معادلات اشاره شده در بالا را به دستگاه شناخته شدهای از معادلات دیفرانسیلی وابسته عمقی مرتبه اول که به شکل زیر نوشته میشود تبدیل کردند:

$$\frac{\partial}{\partial z}\vec{B} = \vec{A}.\vec{B} + \vec{F}$$
(1A)

که در این جا \tilde{B} بردار جابه جایی – استرس – EM را نشان می دهد و \tilde{F} بردار چشمه است. ماتریس A در ادامه تعیین می شود. تبدیلات صورت گرفته به منظور به دست آوردن معادلهٔ (۱۸) مشابه با کاری است که در ابتدا کنت و کری (۱۹۷۹) در مورد حالت کشسان عملی ساختند، یعنی تجزیهٔ موج استوانه ای در حوزهٔ بسامد موجی که با تجزیهٔ هر میدان موجی به مؤلفه های افقی و عمودی، همراه بود. این مانند موردی است که ابتدا هادسن (۱۹۶۹) پیشنهاد کرده بود.

مجموعه معادلاتی که بدین ترتیب بهدست آمدهاند را

. مجموعه SHIE که انتشار آمواج S فطبیده به صورت افقی (SH) را با امواج EM مشخص شده با قطبش عرضی میدان الکتریکی (TE)، جفت می کند. بردارهای <u>B</u> این دو دستگاه به شکل زیر نوشته می شوند:

$$\mathbf{B}^{\text{PSVTM}} = \begin{bmatrix} \hat{u}_1, \hat{u}_2, \hat{w}_z, \hat{\tau}_1, \hat{\tau}_{zz} - \hat{p}, \hat{H}_2, \hat{E}_1 \end{bmatrix} \quad (19)$$

$$\mathbf{B}^{\text{SHTE}} = \left[\hat{\mathbf{u}}_2, \hat{\boldsymbol{\tau}}_2, \hat{\mathbf{H}}_1, \hat{\mathbf{E}}_2 \right] \tag{Y.}$$

که در اینجا پارامترهای \hat{u} ، جابهجایی میانگین ماکروسکوپی دانههای جامد، \hat{w} جابهجایی دارسی تعیین شده بهصورت: $(\hat{u}_{\rm f} - \hat{u}) = \hat{w}$ که ϕ تخلخل، $\hat{u}_{\rm f}$ شده بهصورت: $(\hat{\mu} - \hat{u}) = \hat{w}$ که ϕ تخلخل، $\hat{u}_{\rm f}$ جابهجایی میانگین ماکروسکوپی سیال و $\hat{\tau}$ تانسور بالک $\hat{\tau} = \phi \hat{\tau}_{\rm f} + (1 - \phi) \hat{\tau}_{\rm s}$ میال و $\hat{\tau}$ تانسور بالک است. در اینجا $\hat{\tau}_{\rm f}$ و $\hat{\tau}_{\rm s}$ میدانهای الکتریکی و مغناطیسی را نشان میدهند. شرایط مرزی (پراید و هارتسن، ۱۹۹۶) پیوستگی بردار $\bar{\mathrm{R}}$ را در دو طرف سطحی مشترک، لازم میدارند.

۶ تجزیهٔ میدانهای امواج لرزه- الکترومغناطیسی در لایهٔ همگن، متخلخل و اشباع از سیال، میدانهای موجی متفاوت یعنی جابهجاییها، استرسها و میدانهای الکترومغناطیسی را میتوان به اجزای موج بالارونده و پایینرونده تقسیم کرد. این کار اجازه میدهد تا بردار جابهجایی- استرس- EM (B) را به بردار موجی V مشتمل بر پتانسیلهای بالارونده و پایینرونده تجزیه کنیم، که در نتیجه خواهیم داشت:

$$\mathbf{B} = \mathbf{D}\,\vec{\mathbf{V}}\tag{(1)}$$

که در اینجا B با توجه به معادلات ۱۹، ۲۰ و $ar{V}$ بهصورت زیر است:

$$\mathbf{V}^{\mathrm{PSVTM}} = \begin{bmatrix} \mathbf{V}_{u}^{\mathrm{pf}}, \mathbf{V}_{u}^{\mathrm{ps}}, \mathbf{V}_{u}^{\mathrm{sv}}, \mathbf{V}_{u}^{\mathrm{TM}}, \mathbf{V}_{D}^{\mathrm{pf}}, \\ \mathbf{V}_{D}^{\mathrm{ps}}, \mathbf{V}_{D}^{\mathrm{sv}}, \mathbf{V}_{D}^{\mathrm{TM}} \end{bmatrix}$$
(YY)

$$\mathbf{V}^{\text{SHTE}} = \left[\mathbf{V}_{u}^{\text{SH}}, \mathbf{V}_{u}^{\text{TE}}, \mathbf{V}_{D}^{\text{SH}}, \mathbf{V}_{D}^{\text{TE}} \right]$$
(YY)

اندیس های D و u بهترتیب "بالارونده" و "پایینرونده" را تعیین میکنند.

ستونهای ماتریس D، بردارهای ویژه همراه ماتریس دستگاه A مربوط به هر لایه را شامل می شوند. مؤلفههای A را هارتسن و پراید (۱۹۹۷) در یک تمام فضای همگن و همسانگرد برای هر دو حالت PSVTM و SHTE، استخراج کردهاند. چون گزینهای دلخواه برای مقیاس بندی کردن هر بردار ویژهای وجود دارد، در اینجا هم مثل پراید و هارتسن (۱۹۹۶)، بردارهای ویژه با توجه به میانگین بردار پوینتینگ در دو طرف صفحهای افقی، نرمالایز شدهاند. چنین کاری ثبات بین انرژی الکترومغناطیسی الاستیکی حفرهای را که از سطحی مشترک عبور می کنند، تضمین می کند. ابعاد ماتریس D در حالت می کنند، تضمین می کند. ابعاد ماتریس G در حالت

به طور مشابه و با استفاده از فرمول بندی مورد استفادهٔ توسط کنت و کری (۱۹۷۹) ماتریس D را می توان به صورت زیر تقسیم بندی کرد:

$$\overline{D} = \begin{bmatrix} M_{u} & M_{D} \\ N_{u} & N_{D} \\ Mf_{u} & Mf_{D} \\ Ef_{u} & Ef_{D} \end{bmatrix}$$
(YF)

که در اینجا M_u و M_D پتانسیل های موجی پایین رونده و بالارونده را به جابه جای های تبدیل می کنند، N_u و N_u مین کار را برای استر س ها عملی می سازند. برای سامانهٔ موجی PSVTM این چهار اپراتور به صورت

ماتریس های $(4 \times \pi)$ هستند. Mf_u و Mf_u تبدیلات میدان میدان مغناطیسی و Ef_u و Ef_u تبدیلات میدان الکتریکی اند. این کمیت ها ماتریس های (4×1) برای سامانهٔ PSVTM هستند. همه ماتریس های اشاره شده تا اینجا برای حالت SHTE و به صورت (7×1) هستند.

۵ بازتاب و عبور از سطح مشترک معادلات (۲۲) و (۲۳) نشان میدهند که یک موج تابیده به سطح مشترک جداکننده دو محیط متخلخل، ۴ موج بازتابیده و ۴ موج عبورکننده در حالت PSVTM و دو موج تابیده و دو موج عبورکننده در حالت SHTE تولید میکند.

در این بخش روش اشاره شدهٔ کنت و کری (۱۹۷۹) به کار رفته است تا ضرایب عبور و بازتاب در سطح مشترک بهدست آید. شرایط مرزی که پیوستگی جابهجایها، استرسها و میدانهای الکترومغناطیسی در یک سطح مشترک واقع در عمق z را بیان می کند، نشان میدهد که:

$$B(\overline{z}) = B(z^{+}) \tag{12}$$

بنابراین از معادله (۲۱) میتوانیم ماتریس انتشاردهندهٔ موج، Q را معرفی کنیم:

 $V_{-}(z^{-}) = Q(z^{-}, z^{+}) \times V_{+}(z^{+}) \tag{19}$

$$Q(z^{-},z^{+}) = D_{-}^{-1}(z^{-})D_{+}(z^{+})$$
 (YV)

که نتیجهٔ آن ماتریس (۸×۸) برای حالت PSVTM و ماتریس (۴×۴) برای مورد SHTE است. در اینجا D⁻¹ محاسبهها بهطور تحلیلی و با استفاده از خواص تقارن A، همانطور که هارتسن و پراید (۱۹۹۷) پیشنهاد کرده بودند، محاسبه شد.

حال یک تقسیمبندی از Q بهصورت زیر در نظر گرفته میشود:

$$Q(z^{-}, z^{+}) = \begin{pmatrix} Q_{uu} & Q_{uD} \\ Q_{Du} & Q_{DD} \end{pmatrix}$$
(YA)

که مؤلفههای این ماتریس بهصورت زیرماتریسهای (۴×۴) برای حالت PSVTM و (۲×۲) برای حالت SHTE درمیآیند. با چنین فرمولبندی، ماتریسهای بازتاب و عبور در یک سطح مشترک بهطور مستقیم از معادلات استخراج شدهٔ کنت و کری بهدست میآیند:

$$T_{\rm D} = Q_{\rm DD}^{-1} \tag{(Y4)}$$

$$\mathbf{R}_{\mathrm{D}} = \mathbf{Q}_{\mathrm{uD}} \ \mathbf{Q}_{\mathrm{DD}}^{-1} \tag{(.)}$$

$$\mathbf{R}_{u} = \mathbf{Q}_{uD} \, \mathbf{Q}_{DD}^{-1} \tag{(1)}$$

$$T_u = Q_{uu} - Q_{uD} Q_{DD}^{-1} Q_{Du}$$
 (TY)

در حالت PSVTM، ماتریس های بازتاب و انتقال ماتریس های (۴×۴) هستند که مشتمل بر ضرائب بازتاب و عبور هرگونه موجی در سطح مشترکاند. ماتریس R_D به شکل زیر نوشته می شود:

$$R_{D} = \begin{bmatrix} r_{D}^{P_{f}P_{f}} & r_{D}^{P_{f}P_{s}} & r_{D}^{P_{f}SV} & r_{D}^{P_{f}TM} \\ r_{D}^{P_{s}P_{f}} & r_{D}^{P_{s}P_{s}} & r_{D}^{P_{s}SV} & r_{D}^{P_{s}TM} \\ r_{D}^{SVP_{f}} & r_{D}^{SVP_{s}} & r_{D}^{SVSV} & r_{D}^{SVTM} \\ r_{D}^{TMP_{f}} & r_{D}^{TMP_{s}} & r_{D}^{TMSV} & r_{D}^{TMTM} \end{bmatrix}$$
(***)

عبارت $V_D^{TMP_f}$ دامنهٔ موج TM منتشر شونده به سمت بالا را نشان میدهد که از تبدیل یک موج لرزهای تابیده شده به سمت پایین با دامنهٔ واحد (P_f) در سطحی مشترک ایجاد میشود.

شرایط مرزی مشخص برای انتشار موج EM و لرزهای جفتشده در سطح مشترک را هارتسن و پراید (۱۹۹۷) بیان کردهاند. این شرایط مرزی مستلزم آن است که:

 ۱. استرس های قائم، مماس و فشار سیالی از بین بروند.
 ۲. میدان های الکترومغناطیسی از شرایط مرزی عادی در سطح مشتر ک جداکنندهٔ محیط متخلخل نزدیک سطح

و هوا، پیروی کند. با استفاده از این روابط، هارتسن و پراید (۱۹۹۷) ماتریسهای بازتاب و انتقال را برای سامانههای موجی SHTE و PSVTM بهدست آوردند که در اینجا هم از همین ماتریسها برای مدلسازی استفاده شده است.

۶ شبیهسازی

در این مرحله برای درک بهتر پدیدهٔ تبدیلات موج الکتروسایزمیکی و پتانسیل آن در آشکارسازی سیالهای زیرسطحی شبیهسازی عددی بر اساس مدل لایهای از جنس ماسهسنگ به ضخامت ۱۰۰ متر صورت گرفت. لایه یادشده بین دو نیم فضای یکسان که تخلخل کمتری نسبت به آن دارند در نظر گرفته شد. خواص شیمیایی سیالی در هر سه لایه یکسان است، مدل مورد استفاده در شکل ۱ نشان داده شده است. در این مدل فاصلهٔ بین ایستگاههای گیرنده ۱۰ متر در نظر گرفته شده پارامترهای محیطی دو نیم فضا و لایه ماسهای یادشده در جدول ۱ داده شده است. همچنین مقادیر سرعت امواج تراکمی q سریع، تراکمی q کند و موج برشی و موج الکترومغناطیسی (EM) براساس این خواص بنیادین محیط داده شده است. سرعتهای متفاوت و رساناییهای بالک

همان طور که ذکر شد، هدف از این شبیه سازی بررسی تبدیلات موج الکتروسایزمیکی در نتیجهٔ تغییر در خواص مکانیکی بوده است. برای این شبیه سازی عددی، زوج معادلات الکترومغناطیسی و الاستیکی (پراید، ۱۹۹۴)) مورد استفاده قرار گرفت و براساس آن، نرمافزار لازم نوشته شد. مدل سازی با استفاده از پارامترهای مدل (شکل ۱) و پارامترهای داده شده در جدول های ۱ و ۲ در حکم ورودی، صورت گرفت. الکترو لرزهنگاشت های محاسبه شده، در شکل ۲ نشان داده شدهاند. در این شکل دو ردیف سیگنال دیده می شوند که با حروف A و B سیگنالهایی که بهصورت هذلولی روی شکل ۲ دیده می شوند (سری سیگنالهای B)، همان زمان رسید بازتاب موج از نوع p – p هستند و علت آن است که امواج p عبور کننده در طول لایه متخلخل و همگن، گرادیانهای فشاری ایجاد می کنند. این باعث جدایش بارها بهصورت قائم بر جبههٔ موج و درون پالس موجی می شود یعنی یک میدان الکتریکی به همراه موج p در حکم بخشی از پاسخ ماده حرکت می کند. مشخص شدهاند.سری A، سیگنالهای حاصل از مؤلفههای میدان موج الکترومغناطیسی تبدیل یافتهاند که در همهٔ گیرندهها بهطور همزمان و تقریباً در نصف زمان سیر دو طرفهٔ ردیف سیگنالهای B دریافت شدهاند. علت کاهش زمان آن است که امواج الکترومغناطیسی نسبت به امواج آکوستیکی با سرعت بسیار زیادتری منتشر میشوند. در نتیجه زمان صرف شدهٔ این امواج در حرکت به سمت بالا، قابل صرفنظر کردن است.

جدول ۱. پارامترهای محیطی استفاده شده در مدلسازی عددی (هارتسن و پراید،۱۹۹۷).

Property	Top and Bottom Half-Spaces	Sand Layer
Porosities ϕ ,	15	30
dc permeability k, m^2	10^{-12}	10-11
Bulk modulus solid k_s , Pa	3.6×10^{10}	3.6×10^{10}
Bulk modulus fluid k_1 , Pa	2.2×10^{9}	2.2×10^{9}
Frame bulk modulus k_{fr} , Pa	9.0×10^{9}	7.0×10^{9}
Frame shear modulus g_{fr} , Pa	7.0×10^{9}	5.0×10^{9}
Fluid viscosity η , Pas	1.0×10^{-3}	1.0×10^{-3}
Density solid ρ_s , Kg/m ³	2.7×10^{3}	2.7×10^{3}
Density fluid ρ_f , Kg/m ³	1.0×10^{3}	1.0×10^{3}
Salinity $C, \text{mol}/L$	1.0×10^{-3}	1.0×10^{-3}
Temperature T, K	298	298
Permittivity κ_f	80	80
Permittivity κ_{\bullet}	4	4
Tortuosity α_{∞}	3	3

جدول ۲. سرعتهای میدان موجی مختلط محاسبه شده که در مدلسازی به کار رفتهاند (هارتسن و پراید،۱۹۹۷).

Property	Upper and Lower Half-Spaces	Sand Reservoir Layer
Fast-wave velocity, m/s	(3282.62, -0.1037)	(3158.56, -0.7419)
Slow-wave velocity, m/s	(21.2/146.2, -13.3/-119.1)	(16.7/111.6, -10.5/-100.3)
Shear-wave, m/s	(1769.14, -1.39)	(1669.25, -1.53)
TM wave velocity, m/s	$(318890/2.04 \ 10^{6}, -201223/-2.02 \ 10^{6})$	(7159/45665, -4517/ -45326)
Conductivity σ , S/m	3.88×10^{-4}	3.88×10^{-4}



شکل ۱. مدل لایهای که مخزن ماسهای نفوذپذیر ضخیم را در بر گرفته در مدلسازی به کار رفته است.



شکل ۲. الکترو لرزهنگاشتهای مدلسازی شده حاصل از لایه مخزن ماسهای نفوذپذیر شکل ۱.

- Haartsen, M. W., and Pride, S. R., 1997, Electroseismic waves from point sources in layered media: J. Geophys. Res., **102**, 24745-24769.
- Hudson, J. A., 1969, A quantitative evaluation of seismic signals at teleseismic distances, I, Radiation from point sources: Geophys. J. R. Astron. Soc., 18, 233-249.
- Kennett, B. L. N., 1983, Seismic Wave Propagation in Stratified Media, 342 pp., Cambridge University Press.
- Kennett, B. L. N., and Kerry, N. J., 1979, Seismic waves in stratified half space: Geophys. J. R. Astron. Soc., 57, 557-583.
- Martner, S. T., and Sparks, N. R., 1959, The electroseismic effect: Geophys., 24, 297-308.
- Mikhailov, O. V., Haartsen, M. W., and Toksoz, M. N., 1997, Electroseismic investigation of the shallow subsurface: Field measurements and numerical modeling: Geophys., 62, 97-105.
- Mikhailov, O. V., Queenz, J., and Toksoz, M. N., 2000, Using borehole electroseismic measurements to detect and characterize fractured (permeable) zones: Geophys., **65**, 1098-1112.
- Pride, S., 1994, Governing equations for the coupled electromagnetics and acoustics of porous media: Phys. Rev. B., 50, 15678-15696.
- Pride, S. R., and Haartsen, M. W., 1996, Electroseismic wave properties: J. Acoust. Soc. Am., 100, 1301-1315.
- Russell, R. D., Butler, K. E., Kepic, A. W., and Maxwell, M., 1997, Seismoelectric exploration: The Leading Edge, 16, 1611-1615.
- Thompson, R. R., 1936, The seismic electric effect: Geophys., 1, 327-335.
- Thompson, A. H., and Gist, G. A., 1993, Geophysical applications of electrokinetic conversion: The Leading Edge, **12**, 1169-1173.

۷ نتيجه گيري در این مطالعه چگونگی تبدیل موج آکوستیکی به موج الکترومغناطیسی در طی یک برهمکنش مکانیکی، مورد بررسی قرار گرفت. روشن شد که مراحل تبدیل بدین صورت است: موج تراکمی (p) تابیده شده به صورت موج تراکمی p و موج برشی از نوع (SV) تجزیه می شود و سپس موج p تجزیه شده به موج الکترومغناطیسی تبدیل میشود و به سطح باز میتابد. برای درک بهتر این پدیده، انتشار موج سایزموالکتریکی در محيط متخلخل لايهلايه و اشباع از سيال مورد بررسي قرار گرفت و روشن شد که میدانهای امواج آکوستیکی و الکترومغناطیسی با استفاده از روش ماتریس بازتاب و انتقال تعميم يافته به يكديكر قابل تبديل اند. استفاده از روش یادشده سبب شد که امکان بررسی انتشار موج الكترومغناطسي و لرزماي جفت شده، در محبط متخلخل اشباع از سیال، فراهم شود.

تش**کر و قدردانی** از حوزهٔ معاونت محترم پژوهشی دانشگاه تهران تشکر و قدردانی میشود.

منابع

- Beamish, D., 1999, Characteristic of near surface electrokinetic coupling: Geophys. J. Int., 137, 231-242.
- Broding, R. A., Buchanan, S. D., and Hearn, D. P., 1963, Field experiments on the electroseismic effect: Geophys., 28, 898-903.
- Butler, K. E., 1996, Measurement of the seismoelectric response from a shallow boundary: Geophys., **61**, 1769-1778.
- Butler, K. E., Russell, R. D., Kepic, A. W., and Maxwell, M., 1994, Mapping of a stratigraphic boundary by its seismoelectric response: SAGEEP Ann. Mtg., Proceedings, 689-699.
- Garambois, S., and Dietrichz, M., 2001, Seismoelectric wave conversions in porous media: Field measurements and transfer function analysis: Geophys., 66, 1417-1430.