# 人体内部インピーダンスに及ぼす被験者の BMI 及び腕の屈伸の影響

藤原 悠貴<sup>a)</sup>·北 尚平<sup>b)</sup>·林 則行<sup>c)</sup>·太良尾 浩生<sup>d)</sup>

# Influence of BMI and Arm Condition on the Internal Human Body Impedance

Yuki FUJIHARA, Shouhei KITA, Noriyuki HAYASHI, Hiroo TARAO

#### Abstract

In this study, we investigated the change of the internal impedance of the human body with respect to the BMI and the change of the human body impedance during the bending and stretching of the arm. In addition, comparison with the numerical analysis values using the human body detailed model. It was confirmed that the internal human body impedance decreased with an increase in BMI. Even the calculated values using a double layer cylindrical model was able to confirm that a similar result was provided. Changes in the internal human body impedance during the bending and stretching of the arm during were measured. It is thought that this is due to the fact that the reduction rate of resistance decreases depending on the circumference of the arm. Comparison with numerical analysis values using human body detailed model was conducted. The value of the internal human body impedance became smaller than the actual measurement value. This is because the skin is not functioning in the human body detailed model.

Keywords: Electrical safety, Precise human model, Human body resistance, Contact current

# 1. はじめに

人類の英知の結晶とも言える電気が歴史上に登場し、 我々がそれを生活に役立てるようになってから長い年月 が経過した。現代社会では、電気の普及に伴いあらゆる技 術が生み出され、便利で豊かな生活を送ることが可能とな った。特に近年においては、太陽光発電システムや風力発 電システムに代表される自家発電システム、オール電化の 家庭普及率が急激に伸びており、電気はより我々の生活に 密接に関わっている。しかしながら、世の中に電気が普及 すればするほど、電気事故もそれに伴って目立つようにな ってきた<sup>1)</sup>。電気事故には感電死傷事故、電気火災事故、 電気工作物破損事故、波及事故など様々あるが、その中で も人体に直接影響を及ぼす感電死傷事故については特に 重要視されている。また近年、オール電化の家庭の普及に より一般家庭でガス調理器に代わって IH 機器などの電磁 調理器が急速に普及しており、低周波から中間周波の接触 電流による感電なども問題として挙げられる。

感電事故の保護手段を検討する上で、人体インピーダン

a)電気電子工学専攻大学院生 b)電子システム工学科学部生 c)工学教育研究部教授 d)香川高等専門学校電気情報工学科准教授 ス<sup>2)</sup>は重要な情報である。しかし、人体インピーダンスの データは古いものが多く,、近年従来と異なる値が測定さ れており、最新のデータを集める必要がある。そこで我々 は人体内部インピーダンスを測定し、電気の安全のための 保護手段を評価することを目的としている。具体的には、 55 Hz, 100 kHz の周波数での人体内部インピーダンスの測 定を行っている。本論文では、BMI と人体内部インピー ダンスの間にはどのような関係があるのか、また、腕の屈 伸角度を変化させることで、人体インピーダンスはどう変 化するのか調査を行った。同時に人体詳細モデル<sup>3)</sup>を用い た数値解析値と実測の比較も行った。

### 2. 実験

# 2.1 人体内部インピーダンス

IEC/TS60479-1に掲載されている人体インピーダンスの 構成を図 2.1 に示す。人体インピーダンスは、人体内部イ ンピーダンス Zi と皮膚インピーダンス Zs1、Zs2の 2 つの 要素から構成される。人体内部インピーダンスは、抵抗と キャパシタで構成されるが、低周波においてキャパシタは 非常に小さくほぼ抵抗とみなされるため線形である。しか し、周波数が増加するとキャパシタの影響が大きくなり非 線形となる。皮膚インピーダンスは、人体内部インピーダ ンスと同様に抵抗とキャパシタで構成される。皮膚インピ ーダンスは、皮膚の水分含有率や体温など様々な影響で変



#### 図 2.1 人体インピーダンスの構成

(Zs<sub>1</sub>, Zs<sub>2</sub>:皮膚インピーダンス,Zi:人体内部インピー ダンス)

IEC/TS60479-1 に掲載されている皮膚インピーダンス値 は、人体内部インピーダンス値よりも大きくかつ非線形で あるため、正確な人体インピーダンス値を提供することが できない。そのため、本研究で開発する人体内部インピー ダンス測定装置では、人体インピーダンスの基本的な特性 を把握するために皮膚インピーダンスを無視し、人体内部 インピーダンスの測定を行う。皮膚インピーダンスを無視 する測定方法として、我々は4端子法を用いている。

## 2.2 4 端子法

LCR メータなどで試料のインピーダンスを測定する場 合、基本的な測定接続方法に2端子法と4端子法がある。 そこで、4端子法の原理を2端子法と比較して説明を行う。 2端子法と4端子法の基本回路を図2.2と図2.3に示す。 なお、~:測定信号源、V:電圧計、A:電流計、Z:人体 内部インピーダンス、R1、 R2:皮膚インピーダンスであ る。

図2.2の2端子法の場合、測定信号電流は $Zs_1 \rightarrow Z \rightarrow Zs_2$ と 流れ、電圧計 V で測定する電圧は $Zs_1 + Z + Zs_2$ にかかる合 計電圧となり、測定インピーダンスは $Zs_1 + Z + Zs_2$ となる。 すなわち、非線形である皮膚インピーダンス  $Zs_1$ と $Zs_2$ が 測定誤差となり、人体内部インピーダンス Z を正確測定 することができない。



図 2.3 の 4 端子法の場合、人体内部インピーダンス Z に 対して電圧計 V の入力インピーダンスが十分に大きけれ ば皮膚インピーダンス  $Zs_3 \ge Zs_4$ にほとんど電流が流れな い。そのため、測定電流はすべて人体内部インピーダンス Z に流れ、電圧計 V で測定する電圧は正確に人体内部イン ピーダンス Z の両端電圧となる。したがって、皮膚イン ピーダンス  $Zs_1 \sim Zs_4$ の影響を無視して人体内部インピー ダンス Z を測定できる。

以上のような原理により。皮膚インピーダンスを無視で き人体内部インピーダンスの測定ができる。



図 2.3 4 端子法 (Zs<sub>1</sub>~Zs<sub>4</sub>:皮膚インピーダンス)

## 2.3 人体内部インピーダンス測定装置

測定装置の概要を図 2.4 に示す。本装置は、通電電流<sup>4)</sup> を測定する電流計、低周波から中間周波数に渡って入力に 加えられた電圧を 10 μA/V の比で電流に変換する V/I コン バータと通電電流を制限する機能を持った定電流源装置、 定電流源装置に電圧を印加する信号発生機、出力電圧を 100 倍に増幅する低雑音プリアンプ、定電流源装置から出 力される電流波形及び人体にかかる電圧波形を観測する オシロスコープで構成されている。なお、定電流源からの 出力電圧及び出力電流は同位相である。

本研究の人体内部インピーダンス測定の原理は人体へ 微弱な電流 Ia を流し、電極対間の電圧 Vm を測定するこ とで、接触電流値と、かかる電圧から通電経路に対する人 体内部インピーダンス Z = Vm / Ia を算出するというもの である。なお、測定周波数<sup>[3]</sup>は 55 Hz 及び 100 kHz とした。



図 2.4 人体内部インピーダンス測定装置

## 2.4 測定姿勢

図 2.5 に本測定における基本姿勢を示す。腕を 90°に曲 げ、両手に握った棒電極間または左手に握った棒電極と左 足で踏んでいる平板電極間に 10 μA (55 Hz 、100k Hz) の電流を流し、両手の甲または左手足の甲に張った医療用 ディスポ電極間の電圧を測定する。



図 2.5 測定姿勢(左:LH-RH 右:LH-LF)

# 実験結果および考察

# 3.1 BMI に対する人体内部インピーダンスの変化

#### 3.1.1 実験結果

電流経路を左手-右手間(LH-RH)とし,両手の甲に医療 用ディスポ電極を張り、腕を 90°曲げた姿勢において、 両手間に 10 μA の電流を通電し、55 Hz 及び 100 kHz 時の 人体内部インピーダンスを測定した。

図 3.1 に BMI と人体内部インピーダンスの図を示す。 図の横軸が BMI、縦軸が人体内部インピーダンスとなっ ている。図 3.1 より、LH-RH の電流経路において、55 Hz、 100 kHz の両周波数で BMI が増加すると人体内部インピ ーダンスは減少する傾向にあることがわかる。100 kHz 時 の人体内部インピーダンスが 55 Hz 時の人体内部インピ ーダンスに比べ小さいのは、人体内部インピーダンスが抵 抗とキャパシタで構成されており、低周波ではほぼ抵抗と みなされるが、周波数が上昇するとキャパシタの影響を受 けるためだと考えられる。

#### 3.1.2 簡易モデルを用いた考察

BMI が増加するにつれて人体内部インピーダンスが減 少する要因について図3.2に示すような人体を円柱モデル で模擬したもので説明する。2つの円柱モデルAとBは、 人体の高さH、中心部の円柱が脂肪を除いた組織、外側の 円筒を脂肪組織とした二層構造の円柱モデルとなってい る。中心部の円柱の半径はモデルAとモデルBで等しく、 円筒部の厚みは異なる。

円柱モデルで上面と下面間の抵抗を考えると、除脂肪組織の抵抗値*R<sub>i</sub>、モデル A の脂肪組織の抵抗値R<sub>fA</sub>、モデル B の脂肪組織の抵抗値<i>R<sub>fB</sub>*は次式(1)、(2)、(3)で表される。

$$R_i = \frac{1}{\sigma_i} \times \frac{H}{D_i} \tag{1}$$

$$R_{fA} = \frac{1}{\sigma_f} \times \frac{H}{D_f} \qquad (2)$$
$$R_{fB} = \frac{1}{\sigma_f} \times \frac{H}{\alpha D_f} \qquad (3)$$

式中の $\sigma$ は導電率、dは密度、Dは断面積を表し、添字 i、 f はそれぞれ除脂肪組織と脂肪組織を表している。 $\alpha$ はモ デル A、とモデル B の脂肪組織の断面積の比である。ま た、モデル A とモデル B は図 3.3 に示す回路に置き換え ることができる。

式(2)、(3)より,

$$R_{fB} = \frac{1}{\alpha} R_{fA} \tag{4}$$

が得られることから、モデルAの抵抗 $R_A$ 及びモデルBの抵抗 $R_B$ の間には式(5)のような関係が成り立つ。

$$R_A = \frac{R_i R_{fA}}{R_i + R_{fA}} > R_B = \frac{R_i R_{fB}}{R_i + R_{fB}}$$
 (5)

さらに、モデル A とモデル B の BMI の間には式(6)のよう な関係が成り立つ。

$$BMI_{A} = \frac{(D_{i}d_{i}+D_{f}d_{f})H}{H^{2}} < BMI_{B} = \frac{(D_{i}d_{i}+\alpha D_{f}d_{f})H}{H^{2}}$$
 (6)

式(5)、式(6)より、BMI の大きいモデル B の抵抗値は、 BMI の小さいモデル A の抵抗値よりも小さくなることが わかる。よって実測における BMI と人体内部インピーダ ンスの関係は円柱モデルを用いた計算結果と同様の傾向 にあることがわかる。







## 図3.2 二層円柱人体モデル





# 3.2 腕の屈伸による人体内部インピーダンスの 変化

#### 3.2.1 実験結果

電流経路を左手-左足(LH-LF)間とし、腕を伸ばした状態を0°とした時から45°刻みで135°まで腕を曲げていった場合の人体内部インピーダンスの測定を行い数値解析値との比較を行った。

図3.4 に腕の屈伸角度に対する人体内部抵抗の変化率を 示す。横軸は腕の屈伸角度で縦軸は0°のときの人体内部 インピーダンスで規格化した値を表している。 実測値と 計算値は共に腕を曲げる角度を大きくすると内部抵抗値 は下がっていくという傾向がみられる。しかし、腕の屈伸 角度135°において、実測と数値解析値との間に大きな差 が見られる。

## 3.2.2 考察

以下、腕の屈伸角度 135°で実測値と数値解析値が著し く異なる理由について考察する。図 3.5 に腕の屈伸角度 0°、45°、90°、135°それぞれに対する人体詳細モデル の外観、図 3.6 に数値解析に用いられる人体詳細モデルで 得られた左腕 135°における電流ベクトル図を示す。図中 の色の変化は導電率を表しており、電流を通しやすい筋肉 組織が赤く、電気を通さない骨が青く表示されている。ま た腕曲げ時における皮膚と皮膚の接触箇所(赤枠)の拡大 図も同時に示している。

皮膚同士の接触箇所の拡大図を見ると、電流が皮膚を貫 通して流れているように見える。しかし、ベクトル線の数 が少ないため本当に皮膚同士の接触する境界面で電流が 貫通して流れているのかこの図だけでは判断できなかっ たため人体詳細モデルの皮膚に着目した。

図 3.7 は、左腕の屈伸角度 135° 時において、数値解析 に用いる人体詳細モデルの屈曲した腕部の拡大図で、皮膚 のボクセルのみを赤色で表している。また皮膚同士の接触 部分(黒枠)を拡大した図も同時に示した。拡大図をみると、 皮膚同士が接触しているところに赤い線が2本見える。こ れは、矢印で示した線が三次元的に見えているためである。 本来、皮膚が正常に存在しているならば図中の皮膚同士が 接触する面も含めて赤く表示されるはずであるが、図 3.7 からはその様な状態は認められない。つまり、人体詳細モ デルでは皮膚同士が接触する面では皮膚が無くなってお り、この部分にも電流が流れていると考えられる。よって、 腕の屈伸角度 135°において数値解析の抵抗減少率が実測 に比べて小さくなるのは、電流の流れる断面積が増加する ためだと考えられる。

一方、実測で上述の数値解析結果と同じように皮膚同士 の接触面を通して電流が流れるかどうかの確認を行った。 具体的には次のような実験を行った。

①接触面の絶縁を確実にするため、接触面に絶縁物をはさみ、インピーダンスの変化を調査

②接触面の導通を促すため、接触面にアルミ泊を挟んだり、 接触面に塩水を塗布したりして、インピーダンスの変化 を調査

③接触面の皮膚を十分に湿潤状態にして、より接触面の導 通を促した場合のインピーダンスの変化を調査

上記3つのケースいづれにおいても、実測値に変化は認められず、インピーダンスは接触面の影響を受けていない と結論できる。









図 3.6 人体モデルの電流ベクトル図



図 3.7 皮膚ボクセルのみを赤色でプロットした人体モデ ルの拡大図

## 4. まとめ

周波数 55Hz 及び 100kHz において BMI に対する人体内 部インピーダンスの測定を行った結果、BMI が増加する と人体内部インピーダンスは減少する傾向にあることが 確認できた。二層円柱人体モデルを用いて計算した結果、 BMI の大きなモデルの方が BMI の小さなモデルよりも抵 抗値は小さくなるという結果が得られたことから、BMI が大きい人ほど人体内部インピーダンスは小さくなると いう実測の結果と同様の傾向を示していることが分かっ た。

腕の屈伸による人体内部インピーダンスの変化に関し て、実測と人体詳細モデルを用いた数値解析との比較を行 った結果、腕の屈伸角度135°において抵抗の変化率を比 較すると、実測値と解析値との間に大きなズレがみられた。 実測では被験者の腕の皮膚を電流が貫通して流れていな いか確認を行ったが各条件でも電流は皮膚インピーダン スを無視して電流は流れていないことが確認できた。一方 数値解析では、腕曲げ時にて人体詳細モデルの皮膚は皮膚 同士の接触面において無くなっている。この部分において 電流が流れていることから、電流の流れる断面積が実測 よりも大きいため、抵抗の変化率に差が生じるという結 論に至った。

# 参考文献

- 1) 経済産業省ホームページ http://www.meti.go.jp/.
- IEC Tech. Spec.: Effects of current on human beings and livestock – part1: General aspects IEC/TS60479-1, 2005-2007.
- Nagaoka T, Watanabe S, Sakurai K, Kunieda E, Watanabe S, Taki M, Yamanaka Y. : "Develpoment of realistic high-resolution whole-body voxel models of japanese",
- ICNIRP, "Guidelines for limiting exposure to time-varying electric and magnetic fields (1Hz -100 kHz)," Health physics 2010; 99:818-836.