

GG-ATRエンジン軸系の振動低減のための検討

メタデータ	言語: jpn
	出版者: 室蘭工業大学航空宇宙機システム研究センター
	公開日: 2020-01-30
	キーワード (Ja):
	キーワード (En):
	作成者: 池田, 圭佑, 橋本, 啓吾, 内海, 政春
	メールアドレス:
	所属:
URL	http://hdl.handle.net/10258/00010150

GG-ATR エンジン軸系の振動低減のための検討

〇池田 圭佑 (航空宇宙システム工学コース 学部4年) 橋本 啓吾 (航空宇宙総合工学コース 博士前期1年) 内海 政春 (航空宇宙機システム研究センター 教授)

1. はじめに

本学の航空宇宙機システム研究センターでは、次世代の超音速輸送機の基盤技術の確立および 飛行実証を目的として、小型無人超音速実験機の研究開発が進められている. 同実験機の推進エ ンジンには GG-ATR エンジンが搭載される. 先行研究の軸振動解析より、GG-ATR エンジンは1 次、2次危険速度を乗り越えて作動し、2次危険速度通過時に後側軸支持部で大きな共振振幅が生 じることが判明している.現状、後側軸支持部にはダンパが設置されていないため、ダンパ追加 による共振振幅の低減を目指す. また、エンジン分解点検の結果、前側軸支持部に設置されてい たハネナイトダンパ(ゴムダンパ)が損傷しており、GG-ATR エンジン環境に耐えられないことが判 明した. そのため、前後軸支持部のダンパをあらたに開発する必要がある. 今年度はダンパ設計 の前段階として、実験計画法(DoE)に基づいて軸振動解析を実施し、GG-ATR エンジンのロータの 安定作動に必要なダンパ剛性と減衰を検討、評価したので、その概要について報告する.

2. 解析手法

有限要素法により GG-ATR エンジンの軸系をモデリングおよび離散化し,軸振動解析(複素固 有値解析,周波数応答解析)を行った.運動方程式は以下のようにあらわされる.

 $M\ddot{Z} + (C_r + C_m + \omega G)\dot{Z} + (K_r + K_m)Z = F$

ここで, M: 質量行列, Z: 変位ベクトル, C_r : 軸減衰行列, C_m : 軸支持部減衰行列, ω : 回転 速度, G: ジャイロ行列, K_r : 軸剛性行列, K_m : 軸支持部剛性行列, F: カベクトル である. 軸 振動解析で使用した GG-ATR エンジンの有限要素モデルを図1に示す.



DoE を利用し、ダンパに必要な剛性、減衰の検討を行うにあたって、制御因子と水準は表1の ように設定した.因子をL18 直交表(2¹×3⁷)に割り付け、Impeller、HP.Turbine Mass、LP.Turbine Mass 位置の位相0degに1gcmの不釣合い量を付与し、周波数応答解析を行った.先行研究の固有値解 析より、1次モードではImpeller 側が大きく振れ、2次モードではLS8(最後端ラビリンスシール) 側が大きく振れることが判明している.そこで、1次の危険速度、共振振幅を Impeller の周波数応 答曲線の1次のピークから読み取り、2次の危険速度、共振振幅をLS8の周波数応答曲線の2次 のピークから読み取った.また、周波数応答曲線からピークが読み取れない場合には、キャンベ ル線図から減衰固有振動数を求め、その振動数における周波数応答曲線の振幅を共振振幅とした.

因子番号	制御因子	水準1	水準2	水準3				
1	-	1	2	-				
2	前側軸受剛性 Kbf	75 kN/mm	120 kN/mm	180 kN/mm				
3	前側ダンパ剛性 Kdf	12 kN/mm	14 kN/mm	16 kN/mm				
4	後側軸受剛性 Kbr	75 kN/mm	120 kN/mm	180 kN/mm				
5	後側ダンパ剛性 Kdr	4 kN/mm	6 kN/mm	8 kN/mm				
6	前側ダンパ減衰 Cdf	500 Ns/m	1500 Ns/m	2500 Ns/m				
7	後側ダンパ剛性 Cdr	500 Ns/m	1500 Ns/m	2500 Ns/m				
8	-	1	2	3				

表1 制御因子とその水準

3. 解析結果

図2(a)~(d)に要因効果図を示す. 横軸は制御因子とその水準で,縦軸は水準平均と総平均の差である. 要因効果図は,各制御因子の各水準が危険速度,共振振幅に与える影響を示している. 要因効果図から水準を選択する際の要件は,エンジン冷走試験の実績から,次のように設定した. (1)1次,2次共振振幅:80 µmP-P 以下

(2)1次危険速度:15000~16000 rpm,2次危険速度:18000~21000 rpm 程度





図 2(d) 2 次危険速度

要因効果図から選択した水準を表2に示す.ここで,前側ダンパ減衰Cdfと後側ダンパ減衰Cdr は一意に決定することが困難であったため,表2に示した4つのモデルを再設定し,パラメータ 設計を行った.このパラメータ設計では,不釣合い位相を0degと180degに割り付けて周波数応 答解析を行った.

N	前側軸受剛性	前側ダンパ剛性	後側軸受剛性	後側ダンパ剛性	前側ダンパ減衰	後側ダンパ減衰
INO.	Kbf [kN/mm]	Kdf [kN/mm]	Kbr [kN/mm]	Kdr [kN/mm]	Cdf [Ns/m]	Cdr [Ns/m]
1					1500	1500
2	水準2	水準1	水準3	水準1	1500	2500
3	120	12	180	4	2500	1500
4					2500	2500

表2 モデルの選定

周波数応答解析の結果,前後軸支持部に追加するダンパの減衰が1500 Ns/m以上あれば改修要件を満たすことがわかった.今後は,本検討で得られた結果をもとにダンパの設計を行っていく.

参考文献

[1] 池田圭佑, GG-ATR エンジン軸系の振動低減に関する基礎的研究,室蘭工業大学平成 30 年度 卒業論文,2018

[2] 航空宇宙機システム研究センター 会議資料, GG-ATR エンジン軸系 改修検討 軸支持部剛 性・減衰の水準設定, 2018

[3] 航空宇宙機システム研究センター 会議資料, GG-ATR エンジン軸系 改修検討 軸支持部剛 性・減衰の水準設定 詳細検討, 2019

[4] 橋本啓吾, GG-ATR エンジンの軸系モデリングとその挙動に関する研究,室蘭工業大学平成 29 年度卒業論文,2017