

円環形振動子を利用した厚み方向超音波リニアモー タの検討

メタデータ	言語: jpn
	出版者:日本音響学会
	公開日: 2012-10-02
	キーワード (Ja):
	キーワード (En):
	作成者: 蒔田, 竜子, 青柳, 学, 高野, 剛浩, 田村, 英樹
	メールアドレス:
	所属:
URL	http://hdl.handle.net/10258/1693



円環形振動子を利用した厚み方向超音波リニアモー タの検討

その他(別言語等)	Examination of thickness direction ultrasonic		
のタイトル	linear motor using a ring-type vibrator		
著者	蒔田 竜子,青柳 学,高野 剛浩,田村 英樹		
雑誌名	日本音響学会研究発表会講演論文集		
巻	2010年春季		
ページ	1393-1394		
発行年	2010-03		
URL	http://hdl.handle.net/10258/1693		

◎蒔田竜子 青柳学(室蘭工大) 高野剛浩(東北工大) 田村英樹(山形大・工)

1 はじめに

筆者らはこれまで,円環形振動子を用いて, 薄型・高速超音波モータを検討してきた.例 えば、マイクロファンやディスクドライブへ の応用として小型化に有効な単相駆動で単一 方向に高速回転する構成や,精密位置決めへ の応用として単相駆動で双方向回転可能な構 成を実現している^[1-5].また,回転動作をねじ 等で変換させれば直動も可能である.ねじ穴 に楕円振動を加えると挿入されたボルトが回 転し, 直動することが知られている. しかし, ねじ山を複数設ける必要があり、厚くなる傾 向がある.そこで、薄い振動片にめねじの役 割させボルトのねじの谷に接触することで振 動子の厚みを抑えた直動を試みた.また、円 環形ステータ振動子の内径にねじを切らずに スライダを直接に直動させる超音波リニアモ ータを考案した,本報告では考案した厚み方 向に動作する超音波モータの構造と実験結果 を報告する.

2 単相駆動・薄型回転-直動変換リニア モータ

2.1 ステータ振動子の構成

Fig.1 に円環形ステータ振動子(Type-A)の構造を示す.単相駆動で双方向回転可能な構成である^[4-5].本振動子は振動板(SUS304,厚み0.2 mm)と圧電板(C213,厚み0.2 mm)で構成されている.振動板は円環,振動片及び支持部が一体で構成されている.圧電体は円環形状で電極が4分割され,同図中に示すように対向する1対の電極同士を組み合わせ使用する.



圧電体は振動板に対して同一の分極方向となるように振動板の両面に接着されている.また、ボルトへの予圧方向は同図に矢印で示すように面内方向に振動片の長手方向から加える.同図波線で示す振動片を加えて、振動片2つでボルトをねじ谷で支持、駆動する構成(Type-B)も可能である.

2.2 動作原理

円環部は非軸対称振動((((1,1))モード),振動 片は片持ちばりの屈曲1次振動モードを用い る.円環部と振動片の結合振動によるボルト が回転する様子を Fig.2 に示す.使用電極の 組み合わせを Table1に示す.同図(a)に示す ように,円環部の左右への振動によって振動 片がボルトの溝と接触する際に.振動片に曲 げ方向の変位が生じる.振動片の曲げ振動モ ードの共振周波数と駆動周波数が近接してい ると,振動片の曲げ振動が強勢になり,ボル トが回転し,厚み方向(-z方向)に直動する.同 様に電極を切り替えると同図(b)に示すよう に,ボルトは厚み方向(+z方向)に直動する.



(a) Downward (b) Upward (+z-axis direction). (-z-axis direction). Fig.2 Operating principle.

Table 1 Switching of moving direction by electrical port.

	Port 1	Port 2
Downward	ON	Short or open
Upward	Short or open	On

3 円環形振動子内径による超音波リニ アモータ

3.1 ステータ振動子の構成

Fig.3(a)にリニア超音波モータ(Type-C)を示 す. 圧電体の電極は2分割され,互いに逆向 きの分極方向である.同図(b)に示すように振 動板(SUS304)に対して同一の分極方向となる ように振動板の両面に接着されている.片持

* Examination of thickness direction ultrasonic linear motor using a ring-type vibrator, by MAKITA, Ryoko, AOYAGI, Manabu (Muroran Institute of Technology), TAKANO, Takehiro (Tohoku Institute of Technology) and TAMURA, Hideki (Yamagata University).

ちばり構成の支持部が円環の外径の2か所に 設けられている.

3.2 動作原理

円環内径とスライダ間の圧接力を制御する ために Fig.4(a)に示す((1,1))モードを使用し, さらに厚み(z軸方向の推力発生のために同図 (b)に示す面垂直屈曲振動(B_{21} モード)を使用 する.各モードの共振周波数は近接され,縮 退している.同図(c)に示すように B_{21} モード の変位は((1,1))モードと直径 A-B 上で変位が 直交しているため、90°時間位相差を与えて駆 動すると,楕円軌跡が形成される.スライダ を接触させると点 1,2から同じ方向に力を受 け移動する.電極を4分割にすれば回転動作 も可能である.また,Fig.5(a)に示すような B_{20} モードと,同図(b)に示す径方向伸縮振動 (R_1 モード)を組み合わせる構成(Type-D)も可 能である^[6].

4 実験結果

Type-A, Type-B 及び Type-C のステータ振動子を試作した.各振動子の共振周波数を Table 2 に示す. Type-A 及び Type-B は M3 の ボルトを駆動し, Type-C はゴムにステンレス 製の半円筒を貼り付けたスライダを用い,ス ライダ自らの弾性を利用して予圧を加えられ る構造とした.以下のことが確認されたが, 定量的な動作測定には至っていない.

(1) Type-A:印加電圧 60 [Vpp]でゆっくりとボルトが回る動作が確認できた.

(2) Type-B:印加電圧 20[Vpp]からボルトの回転が確認された.

(3) Type-C: 印加電圧は 12[Vpp]付近から勢い よく直動する動作が確認された.

Table 2 Resonance frequency. (unit:

Type-A	176.8	173.9
Type-B	174.9	172.6
Type-C	174.0	164.0
	(((1,1)) mode)	$(B_{21} mode)$

5 まとめ

3 つの超音波リニアモータを考案し,動作 の確認を行った. Type-A では Type-B と比べ て直動が起こる印加電圧が大きく,更にスム ーズに回転しなかった.原因としてボルトの 傾き及び接触面積が小さいため,振動子の発 生力不足が挙げられるが,ボルトのガイド方 法を変更することで改善できると考えられる. Type-C は良好な動作が得られたが,安定性に 問題があった.スライダの直径や表面状態を 長さ方向に均一にすることによって安定した 動作が得られると考えられる.







(c) Cross section by line C-D. Fig.4 Operating principle of Type-C.



Fig.5 Operating principle of Type-D.

参考文献

- [1] 青柳, 富川, 高野: 信学技報, US2004-56, pp.49-54, 2004-09.
- [2] 青柳, 木村, 富川, 高野, 広瀬, 田村: SEAD18, No.B2A10, pp.441-444, 2006.
- [3] 青柳,高野,富川,田村,広瀬:「ブレイ クスルーを生み出す次世代アクチュエー タ研究」,第5回公開シンポジウム資料, pp.91-94,2008-12.
- [4] 蒔田, 青柳, 高野, 田村, 広瀬, 富川: 音講論(春), pp.1337-1338, 2009.
- [5] 蒔田, 青柳, 高野, 田村, 富川:SEAD21, No.21B3-4, pp.451-454, 2009.
- [6] S.Ueha, Y.Tomikawa: "Ultrasonic Motors Theory and Applications," CLARENDON PRESS OXFORD,1993, pp.27-29.