

展開宇宙構造物に関する研究

メタデータ	言語: jpn						
	出版者: 室蘭工業大学						
	公開日: 2015-03-25						
	キーワード (Ja):						
	キーワード (En): Deployable boom, Bi-STEM boom,						
	SMA-BCON boom, Structural Analysis, Deployment						
	experiments						
	作成者: 勝又, 暢久, 樋口, 健, 大加瀬, 容平, 貝森, 政明						
	メールアドレス:						
	所属:						
URL	http://hdl.handle.net/10258/3781						



展開宇宙構造物に関する研究

その他(別言語等)	Development on Deployable Space Structures						
のタイトル							
著者	勝又暢久,樋口健,大加瀬容平,貝森政明						
雑誌名	室蘭工業大学紀要						
巻	64						
ページ	69-76						
発行年	2015-03-13						
URL	http://hdl.handle.net/10258/3781						

特 集

展開宇宙構造物に関する研究

勝又 暢久*1*2, 樋口 健*1*2, 大加瀬 容平*3, 貝森 政明*4

Development on Deployable Space Structures

Nobuhisa KATSUMATA^{*1*2}, Ken HIGUCHI^{*1*2}, Yohei OOKASE^{*3}, Masaaki KAIMORI^{*4}

(原稿受付日 平成 26 年 11 月 28 日 論文受理日 平成 27 年 1 月 22 日)

Abstract

The purpose of this paper is to introduce two deployable booms for corresponding to the recent request of high accuracy and/or large space structure, which are Storable Tubular Extendible Member (STEM) boom and Braid Coated Bi-Convex Tape boom applying Shape Memory alloys (SMA-BCON). As for STEM boom study, the static shape of Bi-STEM is firstly obtained by contact analysis between inner and outer shells. Then, the dynamic behavior of the Bi-STEM is examined by transient analysis. As for SMA-BCON boom study, the deployment behavior is evaluated using handmaid conceptual model. The stepwise deployment behavior is achieved and the importance of synchronous deployments of each boom for the stable center body behavior is pointed out through deployment experiments.

Keywords: Deployable boom, Bi-STEM boom, SMA-BCON boom, Structural Analysis, Deployment experiments

1 はじめに

宇宙ミッションの高度化に伴い,近年では宇宙 構造物のさらなる大型化または高精度化が求めら れている.高精度化の要求に対しては,宇宙空間 における厳しい熱環境変化による変形やヒンジ・ ラッチ部のミスアライメントなどにより生じる精 度劣化が問題となる.この問題への対応策として, 宇宙空間へ打ち上げ後にアンテナやリフレクター の形状を計測し,その計測結果を用いて精度が向 上するように形状を変化・適応させるスマート構 造 (Smart Structure)や適応構造 (Adaptive Structure)が考えられ,現在さまざまな研究が行わ れている.また大型化の要求に対応するためには,

*3 室蘭工業大学 航空宇宙システム工学専攻

輸送時の質量・体積の制約から,打ち上げ時には 収納し,宇宙空間で展開して大型化できる展開構 造が必須となる.近年ではゴサマー構造 (Gossamer Structure) に代表される膜面やケーブルを用いた 超軽量構造や,気体などで膨らませて展開させる インフレータブル構造などの超軽量構造物の研究 が盛んに行われている.またこれらの超軽量構造 を展開させ,さらに展開後に形状を維持できるだ けの剛性を維持できる伸展ブームは,展開構造に おいて重要な構造要素の一つである.構造全体の 高精度化,大型化に対応するためにも,伸展ブー ムのさらなる軽量化と高剛性化,また高収納性と 確実な展開のための機構の簡略化が,伸展ブーム の設計において重要となる.

これらの背景を踏まえ,2種類の伸展・展開ブー ムについての研究成果を紹介する.

1 つ目は、伸展ブームとして宇宙での利用実績も 有する薄肉開断面梁 STEM (Storable Tubular Extendible Member) ブームの研究成果について示 す. 比剛性と真直性を高めるために二重にし、そ

^{*1} 室蘭工業大学 もの創造系領域

^{*2} 室蘭工業大学 航空宇宙機システム研究センター

^{*4} 室蘭工業大学 機械航空創造系学科卒業

れぞれの STEM が分離しないように先端開口部を 結合した Bi-STEM 構造(図1)を研究対象とした. 二重にすることで生じる内外シェル間接触や断面 形状の変化が力学特性に及ぼす影響について,接 触を考慮した有限要素解析により解析的に形状を 求め,時刻歴応答解析によって摩擦の影響を検討 した結果を示す.

2つ目は、STEM ブーム同様に軽量かつ高剛性伸 展ブームとして近年開発された組紐被覆コンベッ クステープブーム^{(5),(6)} (Braid Coated Bi-Convex tape Boom,以降 BCON ブームとする)に関する研究を 示す. BCON ブームの利点を活かしつつ、小型化 と展開力の制御性を考慮してコンベックステープ (巻尺)部分に SMA (Shape Memory Alloys)を適 用した新たな伸展ブーム「SMA-BCON ブーム」に ついて、構造概念の実証を目的としたモックアッ

2 Bi-STEM ブームの概要と研究目的

プレベルの展開実験結果を示す.

観測衛星のスピン面内とスピン軸方向の3軸に アンテナを配置することで計測精度を高める観測 ミッションが提案されている.スピン軸方向への 伸展においては,高い比剛性と真直性がスピン衛 星の姿勢安定性のためにきわめて重要である.そ れらの要求を満たす一次元伸展構造物として,薄 肉円形開断面梁を収納リールから送り出して伸展 する STEM ブームの適用が検討されている(図1).



(a) Uni-STEM (b) Bi-STEM 図 1 Uni-STEM と Bi-STEM の概念図^[4]

STEM は、あらかじめ所望の形状(ex. 円筒状) に成形した材料を再度裾開きして巻き取って収納 し、宇宙空間で拘束を解放して形状を復元する手 法(構造硬化模擬)を用いることで、伸展後の形 状精度を得ている. そのため、伸展機構の単純化、 軽量化や打上げ時の小型化、および宇宙空間にお ける確実な伸展が期待できる. 特に、図1(b)のよ うに薄肉円形開断面梁を二重にし、先端開口部を 結合した Bi-STEM は、曲げとねじりの連成が抑制 されるため、高い比剛性と真直性を示す.

STEM に関する過去の研究では、真空槽内や微 小重力下における実験、あるいはパラメータ調整 を行った近似モデルによる数値解析等が行われて いる⁽¹⁾⁻⁽³⁾.しかし、Bi-STEMの力学特性あるいは 内外シェル間接触や断面形状の変化がそれらに及 ぼす影響は明らかにされていない.物理現象を正 確にとらえて解析の信頼性および精度を向上させ るためには、Bi-STEM にしたことで生じる特性変 化を明らかにすることが重要となる.

そこで本章から第5章までにおいて、内外シェル間接触および断面形状の変化を考慮した Bi-STEM の静的形状を、汎用解析ソフトウェア ANSYS を用いた非線形静解析によって取得する. 次に、得られた有限要素モデルに対する時刻歴応 答解析を行い、Bi-STEM の動的特性を検討する.

3 非線形静解析による Bi-STEM の形状取得

3.1 Uni-STEM 解析モデルの作成

Bi-STEM の構成要素は,薄肉開断面伸展梁 Uni-STEM である.図1(a)に示すように, Uni-STEM は収納リールで巻き取るために固定端 が直線状に開いた形状(以降,裾開き形状)とな っている.また自由端には図2のような先端ビス を付けて,相対変位を拘束している.STEM の材 料は,高比剛性かつ適度な柔軟性を有するサカ セ・アドテック製の三軸織 CFRP (TWF-CFRP)と して解析モデルに反映した(表1).

Uni-STEM の自然な静的裾開き形状を得るために, 図 3 に示す一様断面の薄肉円形開断面梁を作成する.自由端の開口部には先端ビスを模擬する硬い ばね要素 ($k = 1.0 \times 10^4$ [N/m])を用いて開口部 2 節点を結合している.次に,固定端節点を図 4 に 示すサイクロイド経路に沿って強制変位させて展 開する.この過程は大変形問題であるので, Newton-Raphson 法を用いた繰り返し計算によって 解を求める.その結果得られた静的形状を図 5 に 示す.



図 2 Uni-STEM 先端ビス



表1 解析に用いた三軸織 CFRP の材料物性値



図4 各節点のサイクロイド経路(X>0の部分のみ)



図5 Uni-STEM の静的形状

3.2 Bi-STEM 解析モデルの作成

前項では、薄肉円形開断面梁の固定端をサイクロ イド経路に沿って強制変位させることにより Uni-STEM の静的形状を得た.本項では、前項と同 じ寸法の薄肉円形開断面梁を二つ用い、接触解析 によって Bi-STEM の静的形状を求める(図 6).なお、 Bi-STEM の先端ビスを模擬するために、図 7 (b) の ように 6 つの硬いばね要素 ($k = 1.0 \times 10^4$ [N/m]) を用いて開口部付近の節点を結合する.Bi-STEM 解析モデルの作成手順を以下に示すとともに、得 られた静的形状を図 8 に示す. 一作成手順—

- (1) XYZ 空間に内側シェル,外側シェル,剛体平板を作成する.また,あらかじめ図7(b)のように6つのばね要素を作成しておき,図7(a)のように一部のばね要素を無効化(剛性を微小化)する.
- (2) 内外シェルの固定端を前項のサイクロイド経 路に沿って展開する.
- (3) 外側シェルの自由端開口部2節点にX方向荷重 Fx = ±4[N] を与えて展開する.このとき,外 側シェルを剛体平板に押し付けながら展開す ることにより,外側シェルの長手方向中央付近 が自然に展開される.
- (4) 内側シェルを-Y 方向に移動させ,先端を外側 シェルの内面に接触させる.
- (5) X 方向荷重Fx = ±4[N] を徐々に小さくし、外 側シェルの自由端を閉じる.
- (6) 剛体平板を-Y 方向に遠ざけることにより,外 側シェルの長手方向中央付近が自然に閉じら れる.
- (7) 円筒中心を内外シェル固定端の中央に変位させ、図7(b)のようにすべてのばね要素を有効化したのち、先端の変位拘束を削除する.



図6 Bi-STEM 静的形状の作成手順





図8 Bi-STEM の静的形状

4 時刻歴応答解析による Bi-STEM の動的特性

Bi-STEM は、内外シェル間の接触問題を含むた め、接触面を線形ばねで結合する通常のモーダル 解析では正確な固有振動数を算出することができ ない.そのため時刻歴応答解析を実施して、接触 状態の時間変化を考慮した自由減衰振動の変位履 歴を求める.この変位履歴をさまざまな内外シェ ル間摩擦係数について求め、摩擦係数の大きさが 振動周期や減衰率に与える影響を調べた.解析に は、前節で作成した Bi-STEM 解析モデルを用いた. また表 2 に時刻歴応答解析の解析条件を示す.

図9に各摩擦係数に対する Bi-STEM 先端変位の 時刻歴応答曲線を示す.摩擦係数の違いにより振 動波形が規則的に変化していることがわかる.

表2 時刻歴応答解析の解析条件

固定端の拘束条件	根元部末端から Z = 100 [mm] の位置を完全拘束			
シェル間摩擦係数	0, 0.05, 0.1, 0.2, 0.5, 1.0, 2.0,			
$\boldsymbol{\mu}^{*1}$	5.0, 10.0			
初期変位y ₀ [mm]*2	-1.0			
亦位唇麻*2	節点 P,Q(図 7 (b))の Y 方向			
<u> </u>	変位の平均値			

*1 静摩擦係数と動摩擦係数はµで等しい *2 変位は静的つり合い位置から計測 図 10 および図 11 に、振動周期および対数減衰率の摩擦係数依存性をそれぞれ示す.振動周期および対数減衰率の算出には、図 9 に示す時刻歴応答曲線の極大点2点(あるいは極小点2点)の時刻および変位を用いた.図 10 より、振動周期は摩擦係数の増加に伴って単調に減少することが分かる. これは、摩擦力によって接触面が固着し、梁の曲 げ剛性が増加したためと予想される.また、図 11 より対数減衰率を極大にする摩擦係数が μ =0~10 の間に存在することがわかる.これは、摩擦係数 が小さい場合には摩擦力が小さくなり、摩擦係数 が大きい場合には固着する接触面の面積が増える ため、いずれの場合も(摩擦力)×(接触面の滑 り速さ)で表されるエネルギー散逸率がモデル全 体で小さくなることが要因と考えられる.



図 9 先端変位の時間履歴(初期変位y₀ = -1.0 [mm])





図11 対数減衰率の摩擦係数依存性

5 Bi-STEM に関する研究のまとめ

非線形静解析により,固定端付近における断面 形状の変化および内外シェル間の接触を考慮した Bi-STEMの静的形状を取得した.

得られた Bi-STEM 解析モデルを用いて時刻歴応 答解析を行い,自由減衰振動の変位履歴を求めた. その際,内外シェル間摩擦係数を変化させ,摩擦 係数が Bi-STEM の振動周期や対数減衰率に及ぼす 影響について調べた.その結果,振動周期は摩擦 係数の増加に伴って単調に減少し,摩擦係数依存 性は大きいことが分かった.また,対数減衰率は ある摩擦係数(0<μ <10)で極大値をとることが分か った.

今後は,X 方向曲げ振動やねじり振動の時刻歴 応答も求め,Bi-STEM の力学特性を詳細かつ体系 的に検討可能な数学モデルを完成させる予定であ る.

6 SMA-BCON ブームの概要と研究目的

STEM ブーム同様に軽量かつ高剛性伸展ブーム として BCON ブームが近年開発され,盛んに研究 されている.BCON ブームとは,コンベックステ ープ2枚を断面が楕円型になるように組み合わせ, その外周を収縮性と伸長性に優れた組紐によって 拘束されたブームである.コンベックステープは 組紐内で長手方向にスライドすることが可能なた め,収納(巻き付け)時の周長差を許容しながら コンパクトに収納できることが特徴である.

また一般的なコンベックステープ(ばね鋼など) を用いた場合,収納時の弾性エネルギーを解放す ることで展開する.そのため,安定した展開を実 現するためには断続展開(Step-wise Deployment) や減衰器などにより展開力を制御しながら展開す る必要がある.また収納時の巻き付け部形状によ って展開力は変化する.巻き付け部の形状が四角 形の場合には,BCON ブームは四角形の頂点での み曲げられるため,一般的なコンベックステープ を用いた場合には展開力のロスが懸念される.

そこで本章から第9章において,展開力の制御, また小型・超小型衛星のデ・オービット機構への 応用を視野に入れて新たに考案した「SMA-BCON ブーム」について紹介する.

小型・超小型衛星の形状は、本衛星との相乗り や射出機構の制約から立方体が一般的であり,ま た衛星内部はミッション・バス機器で満たされ デ・オービット機構を搭載するスペースが確保で きないことを前提となる. そのため SMA-BCON ブ ームは衛星の外周に配置されると想定し,収納時 の変形部(四角形の頂点部)にのみコンベックス 形状の形状記憶合金(SMA)を適用し,四角形の 辺に沿った直線部分は軽量化ブームとして設計し た.これにより軽量化と展開力のロスが解決され ると考えた.また形状記憶合金の形状回復力を用 いて展開が行われるため,加熱量を制御すること で展開力制御もかのうになる.以上をコンセプト として考案した SMA-BCON ブームにおいて,実 験室規模の概念モデルを製作し,展開実験を行う ことで概念検証を行った.

7 SMA-BCOM ブームの概念モデル設計・製作

7.1 SMA-BCON ブームの概念モデル

SMA-BCON ブームの概要を図 12 に示す. 変形部 には Ni-Ti 合金の SMA を使用し, 変形しない直線 部にはアクリルの板材(板厚:3mm)を肉抜きし て使用した. SMA はコンベックステープのように 曲率断面を有する板材として形状記憶されている. 今回用いた SMA の変態温度は約 60 度である. SMA とアクリル板は両面テープとカプトンテー プで固定した.SMAとアクリル板の接合部寸法が ブーム全体の曲げ剛性に影響を与えることから, 自重を用いた簡易的な曲げ・ねじり試験により結 合部の長さ,幅の寸法は決定した.SMAの加熱は ニクロム線を用いた. 高温接着性に優れた金属用 接着剤で SMA の内壁にニクロム線を一筆書きの 波状に接着した. また展開時の温度を計測するた め,SMA 表面にシートタイプの熱電対を取り付け た. それらセンサーも含め組紐によって被覆する ことで SMA-BCON ブームの概念モデルを製作し た. 製作後の SMA-BCON ブームを図 13 に示す.



7.2 収納部の製作と展開構造物の概念モデル 収納部は1辺30cmの正方形のボックスとし、塩 ビ板(板厚:3mm)で製作した.展開力によるボ ックスの回転運動の影響を考慮し、ボックス底面 にベニヤ板とスラストベアリングを用いて回転テ ーブルを設置した.ボックス内には熱電対用の計 測ユニットとジャイロセンサーを設置した.製作 した展開構造物の概念モデルを図14に示す.



(a)実験装置の概要(b) ブーム収納状態図 14 SMA-BCON ブームの展開実験モデル

8 SMA-BCON ブームの展開実験

8.1 SMA-BCON ブームのみによる展開実験

7 章で述べた概念モデルを用いて展開実験を行っ た. 図 12 にあるように、1 本のブームに SMA は 2か所あるため2段階の展開となる.ブームは全部 で4本あるため、SMAを加熱するニクロム線は全 部で 8CH だが, 直流電源の CH 数の上限から 4CH によって電力を供給した. ニクロム線と直流電源 は並列に接続した.展開実験は,3種類の供給電圧, 電力を用いて行った. 直流電源との配線方法, 実 験条件を表3に示す.また自重の影響を考慮し, 展開時はひもでブーム先端を吊って実験を行った. 展開実験の代表例として、10 [V]の電圧をそれぞれ のニクロム線に供給して展開させた Case2 の結果 を図 15 に示す. また図 16 に, 展開時の SMA の 温度変化を示す.図15において、横軸は時間、左 縦軸はボックス中心からブーム先端までの距離, 右縦軸にはジャイロセンサーで計測した中心構体 の角速度を示している.

Case 1 は各所におけるニクロム線の抵抗値の違い を考慮して、ニクロム線に流れる電流が約1[A]に なるように電圧を調整して展開させた. Case 2 は 10 [V]の一定電圧を供給し, Case 3 では 10 [W]の 一定電力をニクロム線に供給した. それぞれの場 合において,図 15 のように各ブームの展開長の実 線が重なっている場合は同期展開,重ならない場 合は非同期展開である. 非同期展開の場合,ブー ムの展開時反力により中心構体が振動し,中心構 体に角速度が生じていることが示されている(図 15 (b)).図 15 (a)においては,ブーム長が短いた め反力が小さいことも原因ではあるが,赤線で示 した Boom 2 以外が同期的に展開しているため, 展開完了時の反力が小さくなったと考えられる.



図 15 SMA-BCON ブームのみの展開実験結果 (供給電圧:10V)

これらの考察は Case 1, 2, 3 のすべてに共通した 結果である.また図 16 の温度変化を見ると,1 段 階目の展開において Boom 3 (緑色の実線)が,2 段階目展開において Boom 4 (青色の点線)の温度 が急激に高くなっている.その影響として温度が 急上昇した 20 秒後以降,Boom 4 のみ他のブーム

			1段階目		2段階目	
		Boom 1,2	Boom 3,4	Boom 1,2	Boom 3,4	
供給電圧または電力	Case 1	6.3 V	8.0 V	$7.6~\mathrm{V}$	$7.3~\mathrm{V}$	
	Case 2	10 V	10 V	10 V	10 V	
	Case 3	10 W	10 W	10 W	10 W	

表3 ブームのみの展開実験における供給電圧,電力値

より先に展開している.各ブームの温度変化に差 が生じた原因としては,ニクロム線と直流電源の 接続不良,またはニクロム線の接触によるショー トなどが考えられるが,特定はまだできていない.



図 16 展開時の SMA の温度変化(供給電圧:10V)

8.2 ブーム間をケーブルで繋いだ場合の展開実験 各ブームの非同期展開は、ブーム間に張られた膜 面を介して同期展開に近づくと考えられる.そこ で膜面を模擬したケーブルをブーム間に張り、非 同期展開時に生じる張力の影響について展開実験 により確認した.ブーム間に張るケーブルの本数

(1, 2, 3本の3パターン)をパラメータとして 実験を行った.そのためニクロム線に供給する電 力は一定とし,各ニクロム線に1[A]の電流が供給 されるように設定した.ブーム間に3本のケーブ ルを張ったパターン3の展開挙動を図17に,また 実験結果を図18に示す.

図 18 と図 16 の比較より, ブーム間をケーブルで つなぐことで 4 本のブームの同期性が向上したと 考えられる.また展開の同期性はブーム間を結ぶ ケーブルの本数が増すごとに向上した.特に図 18 (b)の Boom 2 (赤色) において, 隣り合う Boom 1 (水色)の展開が先に行われたことにより, Boom 2 の展開も同調したと考えられる. その挙動が図 17 (e), (f), (g) においても示されている. Boom 4 (青色)においては, Boom 3 から張力が与えられ ケーブルが張った状態になっているが, 展開の初 期状態にその作用が働かなったために展開の終盤 で Boom 3 に引き寄せられて急激に展開したと考 えられる (図 18 (b) 50~60 [s]).







(b) 2段階目 展開図 18 展開実験結果(3本のケーブルの場合)



9 SMA-BCON ブームに関する研究のまとめ

形状記憶合金の形状回復力を用いた展開力制御 可能な BCON ブームとして,SMA-BCON ブーム を提案した.曲率を有する SMA 板材を 2 枚組み合 わせ,その外周を組紐で被覆することで SMA-BCON ブームの概念モデルを製作した.また SMA-BCON ブームの利点を活かせる四角形中 心構体の外周に収納した展開構造物の概念モデル を製作し,展開実証を行った.ニクロム線による SMA の加熱により,収納状態から SMA-BCON ブ ームは展開し,各ブームの展開同期性と展開挙動 について考察した.また膜面を模擬したケーブル をブーム間に張ることで,ブーム間の展開速度の 差が緩和され,同期展開が促進されることも明ら かになった.SMA の均等加熱と温度制御は今後の 課題である.

10 おわりに

近年の宇宙構造物における高精度化と大型化の 課題に対して,展開宇宙構造の観点から重要とな る伸展ブームに着目した2つの研究について成果 を示した.

Bi-STEM ブームについて,接触を考慮した非線 形静解析によって,Bi-STEM の静的形状を取得し た.また得られた Bi-STEM 解析モデルを用いて時 刻歴応答解析を行い,自由減衰振動の変位履歴を 取得した.内外シェル間摩擦係数が Bi-STEM の振 動周期や対数減衰率に及ぼす影響について解析的 に考察し,摩擦係数依存性の影響が大きいことが 明らかとなった.今後は,Bi-STEM の力学特性を 詳細かつ体系的に検討可能な数学モデルの構築が 課題である.

次に既存の組紐被覆コンベックステープブーム の新たなタイプとして提案した SMA-BCON ブー ムについて,概念モデルの設計・製作と展開実験 により概念検証を行った.展開実験を通した概念 実証には成功した.SMAの加熱方法,加熱による 形状回復力の制御,また各ブームが同期展開する ための制御方法などは,今後の課題である.

文献

- Ken Higuchi et al.: Design and Evaluation of an Ultra-light Extendible Mast as an Inflatable Structure, AIAA 006-1809, SDM, USA, (2006.5).
- (2) Ken Higuchi et al.: Verification of Practical Use of an Inflatable Structure in Space, Trans. JSASS Space Tech. Japan, Vol.7, No.ists26, pp.Tc7-Tc11, (2009).
- (3) Yoshiro Ogi et al.: Effect of Attachment Errors of Flexible Appendages on the Spin Axis of a Rigid Body, Aerospace Technology Japan, Vol.10, No.ists28, pp.Pc 7-Pc 12, (2012.3).
- (4) http://www-civ.eng.cam.ac.uk/dsl/research/sak/
- (5) 渡邊秋人,他,「組紐を被覆した伸展構造物の検討」, 第 56 回宇宙科学技術連合講演会,2007,2012 年 10 月,別府.
- (6) 渡邊秋人,他,「組紐被覆ブームの軽量化検討」, 第 57 回宇宙科学技術連合講演会,2013 年 10 月, 米子.