1216 斜板式可変容量コンプレッサの動的挙動 —ピストン反力の解析—

Dynamic Behavior of Variable Displacement Swash Plate Compressors

— Analytical Model of Reaction Forces of Pistons —

- 白井 啓悟 (カルソニックカンセイ) 青戸 憲一 (カルソニックカンセイ)
- 飯川 敬太 (カルソニックカンセイ) 門田聡一郎 (カルソニックカンセイ)
- 平林 悠一 (カルソニックカンセイ) 正 吉田 勝俊 (宇都宮大学)

Keigo Usui, Calsonic Kansei Corporation, 2-1917 Nisshin-cho, Kita-ku, Saitama-city, Saitama 331-0823
 Kenichi Aoto, Calsonic Kansei Corporation, Keita Iikawa, Calsonic Kansei Corporation
 Soichiro Monda, Calsonic Kansei Corporation, Yuichi Hirabayashi, Calsonic Kansei Corporation
 Katsutoshi Yoshida, Utsunomiya University, 7-1-2 Yoto, Utsunomiya, Tochigi 321-8585

Key Words: Swash Plate, Compressor, Piston, Generalized force.

1. はじめに

前報⁽¹⁾では、可変ストローク斜板カム機構が持つ運動学的な非線形性を表現するため、斜板角度 θ に関する1自由度の非線形力学モデルを導いた。そして斜板角度の動的安定性を無次元パラメータによって特徴付け、可変ストローク斜板カム機構における非線形運動解析の重要性を確認した。本報では、斜板式の可変容量圧縮機の解析を念頭に、前報⁽¹⁾のモデル化で無視したピストンの効果を考慮する。そのために、各ピストンが受けるガス圧の解析モデルを構成し、斜板角方向の一般化力を導出する。

2. 運動学

斜板の力学モデルを Fig.1 に示す。斜板の姿勢角 (ϕ, θ, ψ) をとる。 ϕ はシャフトの回転角度、 θ は斜板角、 ψ は斜板のスピンの角度を示す。ピストン P の運動軸は、z 軸に平行で xy 平面上の点 (r, α) を通るとする。P の高さは、運動軸と円盤の交点とする。x, y, z 方向の単位ベクトルをそれぞれ i, j, k とし、x, z 軸まわりの回転変換を $R_x(\cdot), R_z(\cdot)$ とする。以下の 4 つの仮定を置き、文献(1)に従い θ に関する運動方程式(1)を得る。

ピストンの運動を次のように仮定する。

(H1) 回転軸(z軸)とピストンの軸の距離は r に一致する。

(H2) ピストンの軸が A 点を通過するとき、ピストンは下死点にある。

機構への入力角 ϕ は可変機構の他の状態に依存しないと、以下の仮定を追加する。

(H3) 主軸の角速度 $\dot{\phi}$ は、既知の時間関数 $\phi = \omega(t)$ として与えられる。

(H4) 斜板はスイングアームに固定されているとして、斜板のスピンの角 ψ は $\psi = 0$ とする。

線形粘性減衰 c 姿勢保持用の線形ばね特性 k_D を考慮する

Fig.1 Free-body diagram of the swash plate

$$M_2(\theta)\ddot{\theta} + 6\dot{\theta}^2 M_p(\theta) \tan \theta + \omega^2 H(\theta) \sin \theta = F_\theta - c\dot{\theta} - k_D(\theta - \bar{\theta}) \quad (1)$$

ここに $\bar{\theta}$ は線形ばねの自然長である。ただし、

$$\begin{aligned} A &= \rho + m_G l^2, \quad A' = A + \rho, \quad B = m_G r l, \quad M_p(\theta) \\ &= n(m_p r^2 / 2) \sec^4 \theta, \quad M_1(\theta) = m_G r^2 - 2B \cos \theta \\ &+ J_1 \sin^2 \theta + (A' + M_p(\theta) \sin^2 \theta) \cos^2 \theta, \quad M_2(\theta) \\ &= A + 3M_p(\theta), \quad H(\theta) = (A - M_p(\theta)) \cos \theta - B \end{aligned}$$

3. ピストンに働く力

ここで F_θ の式において i 番目のピストンが軸方向の力を受取る時の力 $F(\gamma_i)$ を Fig.2 のように考える。 $F(\gamma_i)$ は圧縮機における圧縮反力 F_{gas} と抗するクランク室内圧の反力 (以下、クランク室反力) F_c の力の釣合い差であることから、

$$\begin{aligned} F(\gamma_i) &= F_{gas} - F_c = F_s + \varepsilon(\gamma_i) \frac{F_d - F_s}{PSL} \Delta Z - F_c \\ &= F_s + \frac{\varepsilon(\gamma_i)}{2} (F_d - F_s) (\cos \gamma_i + 1) - F_c \end{aligned}$$

したがって θ 方向の一般化力 F_θ は、次式で表される。

$$\begin{aligned} F_\theta &= \sum_{i=1}^n \frac{\partial P_i}{\partial \theta} F(\gamma_i) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial \theta} (1 - \cos \gamma_i) r \tan \theta \cdot F(\gamma_i) \\ &= \sum_{i=1}^n (\cos \gamma_i + 1) r \sec^2 \theta \cdot F(\gamma_i) \end{aligned}$$

ここで、以下の関係を使って式を簡素化し、式(2)を得る。

$$\sum_{i=1}^n \frac{\cos 2 \cdot \pi(i-1)}{n} = 0 \quad \sum_{i=1}^n \frac{\sin 2 \cdot \pi(i-1)}{n} = 0$$

$$\therefore F_\theta = r \sec^2 \theta \left\{ F_s - F_c + \frac{F_d - F_s}{2} \sum_{i=1}^n \varepsilon(\gamma_i) \sin^2 \gamma_i \right\} \quad (2)$$

Fig.2 Pressures applied to a piston

さらに $\varepsilon(\gamma)$ はコンプレッサの弁の動作を表現する係数である。吸入行程では常に吸入圧であり、圧縮行程では圧力が上昇して、上死点で吐出弁が開くと仮定するため、下記の場合分けを行う。

$$\varepsilon(\gamma) = \begin{cases} 0 & \text{if } 0 \leq (\gamma \bmod 2\pi) < \pi \\ 1 & \text{if } \pi \leq (\gamma \bmod 2\pi) < 2\pi \end{cases}$$

であり、 $\varepsilon(\gamma)$ のグラフを Fig. 3 に示す。

ここで、式 (2) における

$$Q_n(\phi) = \sum_{i=1}^n \varepsilon(\gamma_i) \sin^2 \gamma_i \quad (3)$$

について考える。式 (3) のように整理し $Q_n(\phi)$ をグラフ化すると Fig. 4 のようになり、 $Q_n(\phi)$ は、気筒数 n の奇数・偶数違いで特性が分かれる。Fig. 4 の結果をヒントに、本研究では $Q_n(\phi)$ を式 (4) のように近似する。

$$\tilde{Q}_n(\phi) := \begin{cases} \frac{n}{4} + \frac{\sin(n\phi)}{(n-1)^2} & n = 3, 5, 7, \dots \\ \frac{n}{4} & n = 4, 6, 8, \dots \end{cases} \quad (4)$$

また、近似式 (4) の妥当性を検証するため、 $Q_n(\phi)$ と $\tilde{Q}_n(\phi)$ の誤差： $\Delta Q_n := \max |Q_n(\phi) - \tilde{Q}_n(\phi)|$ の計算結果を Fig. 5 に示す。通常の斜板式容量可変コンプレッサのピストン数 $n=5 \sim 8$ において誤差は 0.004 未満となり、近似式 (4) の妥当性が示された。以上を踏まえて本研究では、次のような F_θ の近似表現を導入する。

$$F_\theta \approx r \sec^2 \theta \left(F_s - F_c + \frac{F_d - F_s}{2} \tilde{Q}_n(\phi) \right) \quad (5)$$

4. クランク室反力 F_c の検討

クランク室反力の原理を考える。クランク室圧力 P_c はコントロールバルブによって制御されている。コントロールバルブは吸入圧力 P_s を感知して、目標値 $\bar{P}_s$ になるように吐出圧力 P_d をクランク室に導入する。我々の実験によれば、 P_c 、 P_s 、 P_d の関係は次の実験式でよく近似される。

$$P_c = \alpha P_d + \beta P_s + \gamma \quad (6)$$

容量 125cc の圧縮機に対して、例えば $(\alpha, \beta, \gamma) = (-8.218 \times 10^{-2}, -7.295 \times 10^{-3}, -3.499 \times 10^{-1})$ である。さらに、 P_d が P_s の一価関数であるという仮定を追加すると、さらに簡潔に、

$$P_c := \alpha' P_s + \beta' \quad (7)$$

と表せる。上述の圧縮機については $(\alpha', \beta') = (2.225, -1.601 \times 10^{-1})$ となる。

5. まとめ

カーエアコン用斜板式可変容量コンプレッサの 1 自由度モデル⁽¹⁾において、ピストンが受けるガス圧の効果を検討し、次の結果を得た。

- (1) ピストンに働く力によって生じる、斜板方向の一般化力 F_θ の解析モデルを得た。
- (2) 近似式 $Q_n(\phi)$ を導入し、 F_θ の解析モデルを簡略化した。
- (3) クランク室内圧の反力を表わす実験式を提案し、実測値の一例を紹介した。

Fig.3 The periodic binary function $\varepsilon(\gamma)$

Fig.4 Plots of $Q_n(\phi)$ as a function of ϕ

Fig.5 The errors ΔQ ($n = 3$ to 8)

参考文献

- (1) Y.Hirabayashi et al Dynamic behavior of Variable Stroke Swash Plate Mechanism plate of an Axial Piston Pump, Proc. D&D 2007, pp.201