壁面粗さを伴う静圧気体軸受内高速流の数値計算 Computation of High-Speed Flow in Aerostatic Journal Bearing with Surface Roughness

笹田 敦史、千葉大院、〒263-8522 千葉県稲毛区弥生町 1-33、E-mail:sasada@hp42.tm.chiba-u.ac.jp

戸田 和之、山本 誠、東理大工、〒162-8601 新宿区神楽坂 1-3、E-mail:yamamoto@me.kagu.sut.sc.jp

Atsushi SASADA, Graduate School of Chiba Univ., Yayoichou, Inage-ku, Chiba, 263-8522

Kazuyuki TODA and Makoto YAMAMOTO, Science Univ. of Tokyo, Kagurazaka, Shinjuku-ku, Tokyo, 162-8601

Aerostatic journal bearings are employed in a lot of engineering fields because of the high endurance under severe conditions in current technology. As the flowfield in an aerostatic journal bearing is formed by a clearance of micron order, it is difficult to investigate the flowfield experimentally. Moreover, the flow in the bearing clearance could be affected by the roughness on the shaft surface due to the narrow flow passage. In the present study, the effect of roughness is investigated numerically with the roughness element model. Computations are made for various cases of five different bearing clearance and three kinds of roughness elements. The flowfield is examined in terms of the velocity distribution, the static pressure distribution and pressure change on the shaft surface. The results suggest that by introducing the roughness element model into the computation, predictability of static pressure in the journal region is modified.

1. 緒 言

静圧気体軸受は、気体の粘性を利用して軸受すきま内の圧 力を高め、剛性を与えるタイプの軸受であり(1)米国における 宇宙ロケットのジャイロスコープ用軸受、および英国におけ る原子炉の循環ポンプ用軸受への応用をきっかけとして、 1950年代以降、本格的な研究開発が行われるようになった。 その一般的な特徴としては、(1)油を潤滑剤とする軸受と比べ て軸摩擦が極めて小さく高速回転に適する。(2)清浄運転が可 能である。(3)軸回転中における接触部分がないため長寿命で ある。(4)広い温度域において優れた安定性を発揮する。(5)放 射能大気中でも潤滑気体の劣化が生じない、などがあげられ る。静圧気体軸受は、これらの優れた特徴から、高度技術を要 求される厳しい条件に対応できる軸受として多くの分野で採 用されているが、流路がミクロンオーダのすきまによって構 成されているため、軸受内の流れを実験により把握すること は非常に困難である。さらに、数値シミュレーションを利用し た研究においても、軸受すきま内の厳密な流れの様子まで扱 っているものは少ない。

著者らは、静圧気体軸受の一つである環状スロット給気気 体ジャーナル軸受を対象とし、軸受内の流れ場構造を数値的 に解明することを目的に研究を続けている。環状スロット給 気気体ジャーナル軸受は、スロットを円周方向に連続させる ことにより加工を簡単にしたスロット給気軸受である⁽²⁾⁻⁽⁴⁾。

Spacer Spacer Spacer General Bearing Shaft Air Circumferential Feeding Groove Slot Region Journal Region



この軸受は、従来より数多く実用化されている自成絞り型点 状給気軸受に比べ、より高い剛性と優れた安定性を持ってお り、高速回転用軸受として極めて有効であることが実験によ り示されている。著者らは先の研究において、数値解析によっ て軸面上の静圧分布は定性的には再現可能であるが、ベアリ ングクリアランス(以下、BC)の大きいのケースにおいて予測 精度が低下することを指摘した⁽⁵⁾。この原因の一つに壁面粗 さの影響が考えられる。近年の製作技術の向上により工作精 度は高くなってきているが、スケールの小ささゆえに、実際は 流れが軸受流路内の壁面粗さの影響を受けている可能性があ る。したがって、壁面粗さを考慮に入れた軸受性能の予測は、 工業上有益であると考えられる。このような背景のもと、本研 究では壁面粗さを考慮した軸受内流れの数値計算を実行し、 軸表面の粗さが流れ場に及ぼす影響を調べ、さらに、粗さ要素 モデルに対する検討を行う。

2.軸受構造および計算条件

本研究で対象とした環状スロット給気ジャーナル軸受は、 図 1 に示すように円周方向に連続した溝構造をもち、線状の 給気部形状を有している。このため、給気された空気はスロッ ト給気部に入り、そこからスロット部を通りジャーナル部へ と流れる構造になっている。

本研究で実行した計算は全て、Yoshimotoら⁽⁴⁾の実験に基づ いている。対象とした軸受の各部寸法及び計算領域の概略を



Bearing Clearance: BC=15,20,25,30,40,50µm

Fig.2 Schematic of Aerostatic Journal Bearing

図2に示す。軸直径は18mmであり、斜線部が解析対象とした 計算領域である。座標系はスロット中心断面とシャフト中心 との交点を原点とし、軸方向にx、半径方向にrとした。ジャー ナル部の流路がスロットの中心に対し左右対称であるため、 ジャーナル部はスロットより右側の領域のみを計算対象とし、 左側は対称流れを仮定した。実験条件に基づき、BCの異なる6 つ(15、20、25、30、40、50µm)の形状に対して軸受の静特性取得 時の流れを計算する。それぞれの形状に対する流入流量と出 口静圧を表 1 に示す。気体は空気を仮定し、プラントル数を Pr=0.7、粘性係数mをサザーランドの式により与えた。給気圧 力と温度はそれぞれ 7.1×10⁵(Pa)、20 である。代表長さを BC、 代表速度をジャーナル部平均流速とした場合の Re 数を表 1 にまとめる。本研究では、軸面上に3通りの粗さ要素高さを仮 定して計算を行っている。粗さの影響は、円錐型の粗さ要素が 軸面上に均等に分布すると仮定することにより表現される。 各ケースに対する要素高さ及び抗力係数 Cn を表 2 に示す。

Table 1 Computational Conditions

Bearing Clearance (µm)	15	20	25	30	40	50
Mass Flow Rate ($\times 10^{-4}$ kg/s)	2.76	6.02	8.02	9.19	9.51	9.65
Exit Pressure (atm)	6.66	6.20	5.01	4.23	2.75	2.08
Reynolds Number	133	177	222	266	354	444

Table 2	Computational	Conditions
	-	

BC		Roughness Height (CD)			
(m n)	Smooth Wall	1 (0.5)	3 (0.5)	5 (0.5)	1 (2.5)
15	S15	R15-1	R15-3	R15-5	R15-1C
30	S30	R30-1	R30-3	R30-5	R30-1C
50	S50	R50-1	R50-3	R50-5	R50-1C

3.数值計算手法

3.1 流れ場計算 静圧気体軸受内の流れは、流路がミクロ ンオーダであるために層流であり、絞りの効果によって流体 が加速されるため、圧縮性を有すると考えられる。したがって、 圧縮性層流場を仮定し、支配方程式に2次元円筒座標系の質 量、運動量、全エネルギ保存の式を用いた。粗さ要素モデルで 用いた場合、円筒座標系における支配方程式はベクトル形式 で以下のように表される。

$$\frac{\partial Q}{\partial t} + \frac{\partial E}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial r} + \frac{G}{r} = \frac{1}{\text{Re}} \left(\frac{\partial R}{\partial x} + \frac{\partial S}{\partial r} + \frac{T}{r} \right) + H$$
(1)

ただし、

$$Q = \begin{bmatrix} \mathbf{r} \\ \mathbf{r}_{u_{x}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}} \\ \mathbf{r}_{e} \end{bmatrix}, E = \begin{bmatrix} \mathbf{r}_{v_{x}} \\ \mathbf{r}_{v_{x}v_{x}} + p \\ \mathbf{r}_{v_{x}v_{r}} \\ (e + p)v_{x} \end{bmatrix}$$

$$F = \begin{bmatrix} \mathbf{r}_{v_{r}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}v_{x}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}v_{x}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}v_{x}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}v_{r}} + p \\ (e + p)v_{r} \end{bmatrix}, G = \begin{bmatrix} \mathbf{r}_{v_{r}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}v_{x}} \\ \mathbf{r}_{v_{r}v_{r}} \\ (e + p)v_{r} \end{bmatrix}, H = \begin{bmatrix} 0 \\ f_{x} \\ f_{r} \\ u_{x}f_{x} + u_{r}f_{r} \end{bmatrix}$$
(2)
$$R = \begin{bmatrix} 0 \\ t_{xx} \\ t_{xr} \\ R_{4} \end{bmatrix}, S = \begin{bmatrix} 0 \\ t_{rx} \\ t_{rr} \\ S_{4} \end{bmatrix}, T = \begin{bmatrix} 0 \\ t_{rx} \\ t_{rr} - t_{qq} \\ S_{4} \end{bmatrix}$$

ここで、

$$p = (\mathbf{g} - 1) \left[e - \frac{1}{2} \mathbf{r} \left(v_x^2 + v_r^2 \right) \right]$$

$$\mathbf{t}_{xx} = 2\mathbf{m} \frac{\partial v_x}{\partial x} - \frac{2}{3} \mathbf{m} \left[\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (v_r r)}{\partial r} \right]$$

$$\mathbf{t}_{rr} = 2\mathbf{m} \frac{\partial v_r}{\partial r} - \frac{2}{3} \mathbf{m} \left[\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (v_r r)}{\partial r} \right]$$

$$\mathbf{t}_{qq} = 2\mathbf{m} \frac{\partial v_r}{\partial r} - \frac{2}{3} \mathbf{m} \left[\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (v_r r)}{\partial r} \right]$$

$$\mathbf{t}_{xr} = \mathbf{t}_{rx} = \mathbf{m} \left(\frac{\partial v_r}{\partial x} + \frac{\partial v_x}{\partial r} \right)$$

$$R_4 = \mathbf{t}_{xx} v_x + \mathbf{t}_{xr} v_r + \frac{\mathbf{m}}{\Pr(\mathbf{g} - 1)} a_{,x}^2$$

$$S_4 = \mathbf{t}_{rx} v_x + \mathbf{t}_{rr} v_r + \frac{\mathbf{m}}{\Pr(\mathbf{g} - 1)} a_{,r}^2$$

(3)

ここで、 $t_{x,x},v_{r,e},p,m$ は時間、密度、x方向(軸方向)速度成分、r方向(半径方向)速度成分、2エネルギ、静圧、粘性係数を表す。 また、 $t_{xx}, t_{rr}, t_{qq}, t_{xr}, t_{rx}$ は粘性応力、 は比熱比,aは音速である。E,F,Gは各方向の非粘性流束(対流流束),R,S,Tは各方向の 粘性流束である。式(1)最終項の H は粗さの影響をモデル化す るために新たに付加された抗力項であり、粗さ要素モデルに より与えられる。

差分法に関しては、時間積分法に4段階 Runge-Kutta法⁽⁶⁾を 採用し、非粘性項にHarten-Yee⁽⁷⁾の二次精度風上型 TVD スキー ムを、粘性項に二次精度中心差分を用いて離散化を行った。ま た、局所時間刻み法⁽⁸⁾を用いることで計算の効率化を図って いる。

3.2 粗さ要素モデル 式(2)中の粗さによる抗力fの決定 に際して、本研究では三宅ら⁽⁹⁾によって提案された粗さ要素 モデルを用いている。これは、粗さ要素が流れ場に及ぼす影響 は圧力抗力のみであるという仮定に基づき、粗さの効果を抗 力で表現するモデルである。粗さ要素内の各格子点には局所 速度ベクトルと反対方向に次式であらわされる抗力が作用す る。

$$f_{i} = -C_{D} \frac{1}{2} r u_{k}^{2} \frac{u_{i}}{\sqrt{u_{i}^{2}}} \frac{A}{V} (i = x, r)$$
(4)

ただし、C₀は抗力係数、 は流体の密度、A、V はそれぞれ各格子 点が代表する粗さ要素の投影面積と体積である。本研究では、 底面の半径が 1μm である直立円錐状の粗さ要素を、軸面上に 配置した。

3.3 計算格子 数値計算において現象をより正確に捕ら えるためには、格子の直交性、物理量変化の大きい箇所におけ る空間解像度の高さが重要である。本研究では、格子の直交性 を確保しながら壁面近傍の解像度上げるために、流れ場全体 をいくつかのブロックに分割して計算を行うマルチブロック 法⁽¹⁰⁾(本研究の計算においては 3 つの領域)を採用した。 BC=15µm における格子数はスロット給気部、スロット部、ジ ャーナル部でそれぞれ 81×40、25×75、40×121(合計 9955 格 子点)となっている。なお、BC に応じて、ジャーナル部の格子 点数は変化させている。

3.4 境界条件 本計算における流入、流出部のマッハ数は 全ケースにおいて 0.1~0.4 程度である。そこで、両境界に亜音 速条件を適用した。流入境界は、図2に示されるスロット給気 部の上断面である。流入境界では、実験データで温度、質量流 量(表 1)を固定し、静圧を計算領域より外挿で与えている。流 入速度に放物分布を仮定し、流量が保たれるように随時大き さの修正を行っている。流出境界では、実験条件で圧力を固定 し、速度、温度を外挿で与えている。壁面をノンスリップ、断熱 壁と仮定し、速度 0、壁面垂直方向勾配 0 の条件より各物理量 を決定している。軸受内の流れ場形状は、スロット部を中心に ジャーナル部が左右対称となっているため、ジャーナル部で



Distance from the Slot Entrance (mm)



(a) Velocity Vectors

の計算はスロット部左壁より右側のみとした。そこで、ジャー ナル部左側の流れを想定した境界条件の設定が必要となる。 本計算では、ジャーナル部左側の流出境界上の格子点に、幾何 学的に対称位置にあるデータを与えることにより、流れの対 称性を保持している。

4.結果と考察

まず、全ての壁面が滑面であると仮定し、 4.1 滑面ケース 粗さ要素モデルを用いずに計算を行った。図 3 はスロット壁 に沿った静圧分布であり、横軸はスロット部上端 (r=10.80mm)からの距離を表している。スロット部入口付近 において静圧の急激な減少と回復が見られるが、これは有効 流路の変化に伴う流速の上昇によるものと考えられ、この部 分における剥離領域の存在が推測できる。流れは中心に向か って速度を増すため、圧力回復後の静圧は単調に減少してい る。

図4~6に、BC=15、30、50µmのスロット給気部の計算結果を 示す。なお、BC=50µm のケースにおいては、流れに非定常性が 現れたため、時間平均分布を用いた。

図 4(a)~6(a)に示す速度ベクトル図により、スロット部入口 付近における再循環領域の存在が確認でき、これは図 3 にお ける知見と一致する。BC が大きいケースほど流入流速が大き いため、循環領域は拡大する傾向がある。

図 4(b)~6(b)に示す等圧力線図には、スロット部入口におい て著しい圧力降下が見られ、図 3 のスロット壁面における圧 力分布図と一致している。この現象は、スロット部入口におけ る流れの幅の急激な変化、すなわち縮流に起因していると考 えられる。また、この圧力降下の大きさは、流入流量の増加に 伴って大きくなる傾向がある。



(b) Static Pressure Contours



Fig.4 Computational results (S15)

Fig.6 Computational results (S50)



つづいて、図7~9に、BC=15、30、50µmに対するスロット出口からジャーナル部にかけての速度ベクトルと静圧分布を示す。

80.0m/s

図 7(a) ~ 9(a) に示す速度ベクトルによれば、すきま幅 BC=15µm ではジャーナル部入口の軸受側壁面(上面)におい てほとんど再循環流域が見られないのに対し、すきま幅が増 すにつれて再循環領域がジャーナル部内に複数存在している。 剥離の発生は、流体機械にとって思わしくない現象であり、本 研究で対象としている気体軸受の場合もその例外ではない。 したがって、軸受すきまが大きくなるほど、ジャーナル部入口 の剥離が軸受性能に悪影響を及ぼしているものと考えられ る。

図 7(b)~9(b)に示す等圧力線図を見ると、全体的に圧力はス ロット部出口付近で最も低く、ジャーナル部入口の軸面上で 最も高くなっている。これは、スロットからの流れが軸面に衝 突することにより、流速がこの部分で急減速しているためで ある。また、図 9(b)に見られるように、すきま幅が大きくなる に従い、ジャーナル部入口の軸面上での圧力の等高線が平坦 で密になっている。このことは、この部分に衝撃波のような構 造が発生しつつあることを示唆していると考えられる。

図 10 はジャーナル部の軸面静圧分布を実験データと比較 したものである。横軸はスロット部の中心からの距離である。 スロット部より左側の流れは計算していないので、右側の値 と対称として与えてある。全体的に、本計算は実験値を妥当に 再現していることがわかる。特に、BC=15~30µmのケースで、 実験値と計算値との一致は良好である。また、ジャーナル部入 口付近の圧力降下は、剥離渦の拡大に伴う流路幅の減少によ るものだと考えられる。しかし、実験値に比べ圧力降下が少な く、圧力の低い範囲が軸方向に平坦で広くなっている。さらに、 この傾向は BC=40、50µmのケースで最も顕著に見られる。

4.2 粗面ケース 滑面ケースにおいて、数値計算による結

 $[\times 10^5]$ 6 (eq) $BC=20\mu m$ $BC=25\mu m$ $BC=30\mu m$ $BC=30\mu m$ $BC=30\mu m$ $BC=30\mu m$ $BC=50\mu m$ BC=5

Fig.10 Static Pressure Distribution of the Journal Region

果は BC の増加に伴いジャーナル部での圧力勾配を過少予測 するという傾向が示された。この原因の一つに壁面粗さの影 響が考えられる。そこで、軸表面に様々な粗さを仮定して計算 を実行した。以降では、軸表面に粗さ要素を配置したケースに 対する計算結果を示す。図 11 に、BC=15µm のときのスロット 部出口およびジャーナル部の計算結果を示す。ただし、この図 はジャーナル領域において x=270µm までを拡大したもので あり、粗さ要素高さは3つ、抗力係数は2つのケースに対する 計算結果である。速度ベクトルより、S15、R15-1、R15-1C には、 ほとんど差がないことが分かる。これは、粗さ要素高さが 1µm 程度では粗さ要素モデルにより与えられる抗力が小さく、流 れ場にほとんど影響を与えないためである。粗さ要素高さの 影響を調べるために要素高さを 3µm、5µm と増やした R15-3、 R15-5の結果には、粗さ要素高さを配置した軸面付近において 抗力が作用している様子が確認できる。これにより主流の流 路が狭められ、流れは中央より軸受側で最大流速を持つこと が分かる。また、その最大流速は流路が狭くなるために S15 に 比べ増加している。図 11 の圧力分布には、全てのケースにお いてジャーナル部内での圧力降下が見られる。定性的にはす べて同様な分布が再現されているが、等圧線の間隔より R15-5 が最も大きな圧力勾配を持つことことがわかるところが確認 できる。これより、さほど顕著ではないが、粗さの影響は表れ ている。

図 12 は BC=30µm に対する結果である。ただし、この図はジャーナル領域において x=470µm までを拡大したものである。 速度ベクトルには BC=15µm のケースと同様に、粗さ要素高さ が 1µm の R30-1、R30-1C と粗さの無い S30 の結果には、ほとん ど差が見られない。BC=15µm のケースと比べて流速が大きく なっているため、粗さによる抗力はより強く作用していると 考えられるが、粗さ要素高さが 1µm 程度では流れ場にほとん ど影響を与えていない。一方、R30-3、R30-5 の流れ場は S30 と 比べて顕著な違いが現れている。流れは大きく蛇行しており、 スロット部出口での再循環領域が小さくなっている。これは、 以下に示す理由に因るものと考えられる。ジャーナル流入部 で大きな剥離領域を形成するケースでは、この領域で軸面上 の速度が上昇する。本計算で用いた粗さ要素モデルは抗力が 速度の2 乗に比例するため、このようなケースにおいては粗 さ要素が存在する軸面付近に大きな効力が発生し、流れが軸 から遠ざかる方向へと偏向する。したがって、軸面上の粗さは 軸受部の剥離領域を縮小させる作用があると考えられる。

等圧力線図を比較すると要素高さが 1µm のときの R30-1、 R30-1C と粗さの無い S30 には、圧力分布にほとんど差がない ことが分かる。一方、粗さ要素高さが 3µm と 5µm の結果には、 ジャーナル部において剥離渦に対応した圧力勾配が確認でき る。これら 2 つの静圧分布は非常に類似しているが、変化量は 3µm のケースのほうが大きい。

図 13 は BC=50µm に対する結果である。ただし、この図はジャーナル領域において x=590µm までを拡大したものである。 この BC では全ての粗さ要素においてジャーナル部での流速 が大きく蛇行している。BC=15µm のケースと同様に、粗さ要 素高さが 1µm の場合ほとんど効果が見られない。R50-3 では、 再循環領域形成される前の軸面付近の流れに速度欠損が発生 しており、再循環領域の生成を粗さ要素が助長していると考 えられる。そのため、S30 に比べてスロット部に近い領域で再 循環領域が形成されている。R30-3 では、流れの主流方向を大 きく変えるほどの影響があったのに対して、R50-3 ではさほど 大きな影響は見られない。R50-5 では壁面付近での速度欠損が R50-3 よりも顕著であり、軸面上の再循環領域がスロット部に 近づきその範囲も大きくなっている。また、軸面上での再循環 領域内の速度が S50 に比べて大きくなっている。圧力線図に は、これまでと同様に要素高さが 1µm である3 つのケースで、



Fig.11 Computational Results (270 µm)

→ ^{180.0m/s}	
(a) Velocity Vectors (S30)	(f) Static Pressure Contours(S30)
	225 2
(b) Velocity Vectors (R30-1)	(g) Static Pressure Contours (R30-1)
→ 180.0m/s	
(c) Velocity Vectors (R30-3)	(h) Static Pressure Contours (R30-3)
→ 180.0m/s	
(d) Velocity Vectors (R30-5)	(i) Static Pressure Contours (R30-5)
→ 180.0m/s	
(e) Velocity Vectors (R30-1C) Fig.12 Computational R	(J) Static Pressure Contours (R30-1C) esults (470 μm)
→ 180.0m/s	E
(a) Velocity Vectors (S50)	(f) Static Pressure Contours (S50)
((,, (, (,)))
→ 180.0m/s	
(b) Velocity Vectors (P50.1)	(g) Static Pressure Contours (PS0.1)
(6) velocity vectors (100-1)	
(c) Velocity Vectors (R50-3)	(h) Static Pressure Contours (R50-3)
→ 180.0m/s	
(d) Velocity Vectors (R50-5)	(i) Static Pressure Contours (R50-5)
-> 180.0m/s	
(e) Velocity Vectors (R50-1C)	(j) Static Pressure Contours (R50-1C)
Fig.13 Computational Re	esults(590µm)

putational Res



Fig.14 Static Pressure Distribution of the Journal Region



Fig.15 Static Pressure Distribution of the Journal Region

ほとんど差がないことが分かる。BC=30µm では粗さ要素高さ が 3、5µm において、滑面とは明らかに異なった静圧分布を予 測していたが、BC=50µm では粗さ要素高さによる分布の差は 小さくなっている。このことからも、BC=50µm においては粗 さ要素の抗力は増しているはずであるが、BC=30µm のケース で見られた"粗さ要素により流れ場構造を変える"という作 用はむしろ小さくなっていることが分かる。

図 14~16 では BC=15、30、50 μ m に対して粗さ要素を変化さ せた場合の軸面静圧分布を比較している。すべての BC におい て、粗さ要素高さが 1 μ m である 3 つのケースでは、粗さの影響 が見られない。しかし、軸面上に再循環領域が存在しない BC=15 μ m のケースにおいては、粗さ要素高さが大きくするに 伴い圧力勾配も上昇し、分布が実験値に近づいている。 BC=30 μ m の場合、要素高さ 3,5 μ m の結果は、滑面と比べてス ロット部出口の圧力の沈み込みは小さく、その後、スロット中 心から約 150 μ m の位置で急激な圧力上昇が見られる。この圧 力回復が実験値よりも早まっていることにより、実験を再現 する粗さ要素高さが 1 μ m と 3 μ m の間に存在すると推測され



Fig.16 Static Pressure Distribution of the Journal Region

る。また、粗さを考慮することにより圧力回復後のピーク値が 再現されるため、このケースにおいては定性的に実験値に近 づくと言える。R50-3、R50-5の結果は、滑面のケースより若干 高めの静圧を予測しているものの、先の BC=15、30µm の場合 ほど顕著ではない。これより、本研究で用いた粗さ要素モデル では、BC=30µm 付近の流れで最も粗さの影響が現れることが 分かる。また、BC=30µm では、粗さ要素の作用により急激な圧 力上昇が見られたが BC=50µm では全体的に圧力が上昇して いることにより、BC=50µm の場合、粗さ要素による抗力は流 れ場構造を変化させていないことが再度示された。

5.結 言

静圧気体軸受に対して軸面粗さを仮定した流れの数値計算 を行った。15~50μmのベアリングクリアランス、4つの粗さ要 素に対して計算を実行し、軸面上静圧分布を実験値と比較す ることにより、以下の知見を得た。

- ・ 粗さ要素モデルを用いて軸面の粗さを表現することによって、計算結果は実験値に近づく。
- ・ 本研究で適用した粗さ要素モデルは、粗さ要素高さが 1μm以下では流れ場にほとんど影響を及ぼさない。
- ジャーナル部において粗さ要素の高さが大きくなると最 大速度が大きくなる。
- BC=30µmの場合、粗さ要素高さが3µmで流れ場構造を変え得る影響を与える。
- 実験で設けられている軸面上の静圧スリットの影響を吟味することが今後の課題として挙げられる。

献

- (1) 十合晋一、気体軸受、(1984)、7-12、共立出版
- (2) Dee, C.W. and Shire, G.L., Trans. ASME, J. of Lubr. Technol., (1971), 441 - 450
- (3) Rowe, W.B. and Stout, K.J. Tribolobogy, gy., 6-4(1973),140-144
- (4) Yoshimoto, S., Anno, Y. and Ohashi, T., Trans. ASME, J. of Tribol., 110(1988) 228-234
- (5) 山本 誠、神山 剛至、日本機会学会、65,629,B(1999)、144-151
- (6) Jameson, A. and Baker, T.J., AIAA Paper, 83-1029(1983)
- (7) Yee, H.C.and Harten, A., AIAA J., 25(1987), 266-274.
- (8) 数值流体力学編集委員会、圧縮性流体解析、(1995)、100-101、 東京大学出版
- (9) 三宅 裕、辻本 公一、縣 康明 粗面渦乱流の DNS 日本機械学会
- (10) Lee, K.D., AIAA Paper, 81-0988(1981)