計算科学が拓く世界 No.11

オフロード車両の 走行力学について

要約版

農学研究科地域環境科学専攻 農業システム工学研究室 中嶋 洋

オフロード

✓オンロード(on-road)=道路上(アスファルト舗装等)

イフロード(off-road) =道路外(土,岩,雪氷,水,他)

- ★ 農業機械
- ★ 建設機械
- ★自動車(四輪駆動,SUV)
- ★ 特殊車両など

オフロード車両(1)



駆動型耕うん作業 (from ヤンマーWEBカタログ)



けん引型耕うん作業 by Challenger (from Wikipedia)



切削作業 by ブルドーザ (from Wikipedia)



ゲレンデ作業 (http://www.pistenbully.com/)

オフロード車両(2)

LRV, Apollo 17, 1972 (NASA)



http://grin.hq.nasa.gov/ IMAGES/SMALL/ GPN-2000-001139.jpg

ExoMars Rover, 2018 (ESA)



http://www.dlr.de/irs/en/ desktopdefault.aspx/ tabid-5960/10970_read-25034/ gallery-1/216_read-2/





最大負荷をけん引できる ☞凹凸部が左に移動するとき=完全に「滑る」とき



O接触後に接触面形状が決まる O接触後に接触力(表面力)が決まる

理論解析が困難



☞接触面形状と接触力作用の分離を仮定した解法(Bekker法=半経験的手法)
 ☞数値解析による近似解法【今回の話題】

車輪の走行力学

滑り率:

けん引力: $P_d=H-R$



(池田他:農業機械学,第3版,文永堂出版,2006,に加筆)

推進力 H 走行抵抗 R 駆動トルク T 接地荷重 W けん引負荷 P 転がり半径 rw 接地反力 Q 接触反力 Rs 転がり摩擦係数 d 走行速度 Vw 回転速度 ω

 $i = \left(1 - \frac{V_w}{r_w\omega}\right) \times 100[\%]$

研究の背景

Oオフロード車両の走行性能を計算機により予測したい【目標】

○走行装置と路面との接触問題☞走行装置 と地表面との接触解析手法の開発~特に ラグを有する場合

Oパソコンで実行可能な2次元解析が理想

剛性車輪の事例

- ・対象:月探査用小型無人ローバ
- 動機:月面傾斜地での剛性車輪の走行可能性を知りたい(車輪パラメータと走行性能の関係を解明す)
 - る) 【NASDA(JAXA)との共同研究】
- 内容:数値解析と検証実験による解析精度の確認,
 パラメータの走行性能への影響を解析により予測



Main P. A. Cundallにより提案(1970年代) 「粒子モデル ✓接触2要素間に力学モデルを適用 ☑運動方程式を数値積分により解く(積分する) ☑ 接触判断と接触力計算に時間がかかる

接触力学モデル



要素は大きさを持つ⇒並進と回転の運動方程式

剛性車輪の実験



Data from: H. Nakashima et al. J. Terramechanics 44(2007), 153-162



 Table 1: Experimental wheel specifications

	Wheel No.	D(mm)	$B(\rm{mm})$	$L_H(\mathrm{mm})$	$L_T(\mathrm{mm})$	L_n	
	1	200	50				
	2		100				
	3		150				
	4	150 250	100				
	5						
	6	220	50	10	5	18	
	7		100				
	8		150				
	9	170	100				
	10	270					
	11	210		5			
	12	220 240 220		10		36	
	13			20		18	
	14			10	10	10	

結果例(1)

Data from: H. Nakashima et al. J. Terramechanics 44(2007), 153-162



車輪No. 7; 接地荷重: 19.6 N; けん引負荷: 4.9 N



車輪No. 7; 接地荷重: 19.6 N; けん引負荷: 4.9 N



W = 19.6 N

月面走行性能予測



斜面走行解析結果例



月面斜面走行予測

傾斜角度: 21度; 重力加速度: 1/6G

W=14.7 N; D=270mm; L_H=10mm

H. Nakashima et al. J. Terramechanics 47(2010), 307-321

最適と思われた剛性車輪でも走行できない傾斜角がある

タイヤの事例

- 対象:自動車用タイヤ、トレッドパターンの有無
- 動機:トレッドパターンの違いによる砂路面での タイヤの走行性能の差を明らかにしたい【B社と の共同研究】
- ・内容:数値解析と検証実験による比較



☑有限要素一離散要素法(Finite Element-Discrete Element Method; FE-DEM)

「
考え方:両手法の特徴を取り入れた数値解析

 ・連続体的挙動を有限要素法(FEM)で、粒子的挙動を 離散要素法(DEM)でモデル化

☑運動方程式を数値積分により解く(積分する)

☑ DEM領域を小さくすることで計算負荷を減らせる可 能性

タイヤの実験





B社製供試タイヤ例: (a) スムース (b) ラグパターン[ラグ溝:56個]

H. Nakashima et al.: J. Mech Sys. Transport. and Logist., 2(1), 55-65, 2009

タイヤ直径: 535 mm; 接地荷重: 980 N; 空気圧: 140 kPa ☞剛体モードの接触





計算モデル



ラグパターンタイヤの場合

H. Nakashima et al.: J. Mech Sys. Transport. and Logist., 2(1), 55-65, 2009

結果の比較(1)



 □推進力:実験と解析で異なる
 □走行抵抗:実験と解析で異なる
 □走行抵抗がほぼゼロとなる高 滑り域では推進力と走行抵抗の
 差であるけん引力が実験結果と
 同様な値に漸近する

> H. Nakashima et al.: J. Mech Sys. Transport. and Logist., 2(1), 55-65, 2009

スムースタイヤの場合

結果の比較(2)



」推進力:実験と解析では同様 な結果 □走行抵抗:実験と解析で異な り、解析結果は絶対値が小さめ であるが滑りに対する挙動はよ く似ている □推進力と走行抵抗の差である けん引力は実験よりも小さめで あるが挙動は類似している

> H. Nakashima et al.: J. Mech Sys. Transport. and Logist., 2(1), 55-65, 2009

ラグパターンの場合

考察(1)

H. Nakashima et al.: J. Mech Sys. Transport. and Logist., 2(1), 55-65, 2009



ラグパターンタイヤの方が沈下量が大きい

考察(2)

H. Nakashima et al.: J. Mech Sys. Transport. and Logist., 2(1), 55-65, 2009



ラグ溝数を減らすとスムースタイヤの性能に近づく



〇解析の一層の高精度化 〇解析の汎用化(各種土壌条件)

〇解析の3次元化・高速化

〇実際のオフロード用タイヤや履帯の 走行性能の数値予測への適用