電磁推進機構の開発(第2報)

城門由人・沓掛暁史・池田哲 電磁力担当

Development of the electromagnetic side thruster for pleasure boats $(2^{nd} Report)$

Yukihito KIDO • Akifumi KUTSUKAKE • Tetsu IKEDA Electromagnetic Section

要 旨

本研究では、小型船舶(プレジャーボートなど)の姿勢制御などの補助推進装置として、モータ・ギヤ・ スクリューがない磁気スラスター(電磁推進機構)を技術開発する.本報では、推進力を増大する機構モデル とその評価について報告する.

1. はじめに

都心等での移動手段として渋滞や混雑緩和,災害時の 緊急搬送手段や陸上交通の代替移動手段などの観点から 水上タクシーなど海上輸送が注目されている.

水上タクシーなどの小型船舶(プレジャーボートな ど)は、風や海流の影響を受けやすく海洋上で定位置に 停まるため、また、桟橋への離着岸を安全に行うために 一部の船舶において主推進機以外に補助推進装置(電動 スラスター)を備え姿勢制御を行っている.

本研究では、電動スラスターにおけるギヤの摩耗やス クリューへの藻の絡まりなどの課題を解決するため、磁 気を応用したモータ・ギヤ・スクリューがない磁気スラ スター(電磁推進機構)を考案し、実用化技術の構築に 取り組んでいる.本報では、推進力を増大する機構とそ の評価について報告する.

2. 電磁推進機構の原理

Fig.1に電磁推進機構の推進力の発生原理を示す.原理 説明のモデルは,電磁推進機構の基本ユニット⁽¹⁾であ る.電極に挟まれた6個のスロットに海水を通し,スロッ ト上下に配置した永久磁石とヨークにより海水に上下方 向の磁界つくり,電極から海水に電流を流すことでロー レンツ力により推進力が得られる.ローレンツ力は以下 の式から求まる.

$$F = I \cdot B \cdot lsin\theta \tag{1}$$

ただし, $F: ローレンツ力, I: 海水に通す電流, B: 磁束 密度, l: 電極間距離, <math>\theta: 磁界の向きと電流の向きのな す角である.$

Fig.1では、磁界の向きが下から上、右から左に電流を 流すことで、フレミング左手の法則によりスロット奥方 向の力を発生する。

Table 1は,基本ユニットの構成である.



Fig.1 電磁推進機構の推進力の発生原理

Table 1	電磁推進機構基本ユニ	ツ	トの構成
---------	------------	---	------

	材質記号	サイズ[mm]	備考
ヨーク	構造用鋼 SS400	長さ 205 幅 10 高さ 150	表面処理: 無電解ニッケルメッキ
永久 磁石	ネオジム 磁石 N45	長さ 60 幅 10 高さ 15	磁化方向:15mm 方向 ※4 個(上下各 2 個) ※上下磁石間隔 40mm
電極	銅 C1100	厚さ1	電極面:10×36mm ※12極(6対) ※電極面以外絶縁被膜

3. 電磁推進機構の基本ユニットによる評価

3.1 基本ユニットの改良

電磁推進機構の推進力を増大するため,基本ユニット⁽¹⁾の磁気回路と電気回路の見直し,及び,大電流への対応(漏電対策)を図った.

磁気回路と電気回路の見直しでは、高い磁束密度の領 域に電流が集中するように改良した. 基本ユニットの磁 束密度の分布 (Fig. 2) から磁石間の中央付近では磁石近 傍の半分以下の磁束密度となることから、高い磁束密度 の領域 (図の塗りつぶし領域) に電流が集中するよう に、電極の中央 15mm 程度を絶縁被膜した.

また,大電流による漏電を防ぐため,ヨーク全体を絶 縁被膜し,電極の一部を収縮チューブで防水した.

Fig.3は,絶縁被膜を施した電極を使用した基本ユニット(改良版)の外観である.基本ユニットは,海水の通路を6スロット(1スロットの開口サイズ16×40mm,通路長:10mm)に分け,各々1対の電極で通電する.

3.2 基本ユニット(改良版)による推進力評価

Fig. 4 に基本ユニット2 台を連続配置した推進力の実測 値と計算(理論)値の結果を示す.なお,実験では海水 の代わりに塩分濃度3.4%の塩水とした⁽²⁾.

印加電圧 12~36V は前報⁽¹⁾の結果であり,印加電圧 48V が今回の測定結果である.改良により高電圧まで試験 でき,大きな推進力を得ることができた.

また, 効率(ここでは, 計算(理論)値を100とした 場合の発生推進力の割合)は, 対策前50%前後(12~ 36V)から改良版74%(48V)に向上した.このことは, 高 い磁束密度の領域に電流を集中できたためと考えられ る.

4. 電磁推進機構の連続一体モデルによる評価

4.1 連続一体モデル

前報⁽¹⁾において基本ユニットの連続配置により推進力 を大きくできることを確認した.このことを応用した上 で,構造の簡素化と効果的な磁力の活用のため連続一体 モデルを製作した.

Fig.5に組み立て後のモデル写真を示す. 海水を通す6 スロット(1スロットの開口サイズ12×15mm, 通路長 60mm)をそれぞれ永久磁石(ネオジム磁石)と電極で囲 う形状とした. Table 2に連続一体モデルの構成を示す.

磁界解析により得られた磁束密度の 3D 分布を Fig. 6 に、モデル中央断面の分布を Fig. 7 に示す.いずれの図 も対称性を考慮した部分モデルの結果を示す.また、図 中のマーク球 (Fig. 6) と◆ (Fig. 7) は、実測値をプ ロットしている.

磁石間(磁石間隔15mm)中央の平面から磁石に向かっ







Fig.3 基本ユニット(改良版)





Fig.5 連続一体モデル(電磁推進機構)





Fig.7 磁束密度分布 (スロット通路中央断面)

て1,3,5,6 (Fig.7のみ),7mmオフセットした平面で の分布であり,海水を通すスロット部に高い磁界を発生 している.また,3D分布 (Fig.6) おいてモデル端部 (図 の奥方向)側で磁束密度が小さくなることが分かる.

解析結果と実測値については,近似の結果が得られて いる.

4.2 連続一体モデルによる推進力評価

海水の代わりに塩分濃度 3.4%の塩水⁽²⁾ にモデル浸漬し て推進力の試験を実施した.

Fig.8に連続一体モデルにおける推進力の実測値と計算 (理論)値を示す.印加電圧12~48Vの試験を実施した が、36~48V試験において一部のスロットで電源リミット により所定の電圧を印加できなかった.そのため、図で は印加電圧40Vまでの結果を示している.電源仕様によ り40V以上の試験結果は無いが、印加電圧を高めること で、モデル単体で目標の1N以上の推進力を達成できると 推測できる.

効率(ここでは、計算(理論)値を100とした場合の 発生推進力の割合)は、電圧が上がるに従い向上する傾

Table 2 電磁推進機構連続一体モデルの構成

	材質記号	サイズ[mm]	備考
ヨーク	構造用鋼 SS400	長さ 187 幅 60 高さ 130	表面処理: 無電解ニッケルメッキ
永久 磁石	ネオジム 磁石 N45	長さ 60 幅 10 高さ 15	磁化方向:15mm 方向 ※12 個(上下各 6 個) ※上下磁石間隔 15mm*
電極	アルミ A5052	厚さ 1.5	電極面:15×60mm ※12極(6対) ※電極面以外絶縁被膜



Fig.8 連続一体モデルの推進力



Fig.9 電力と推進力の関係

向にあることが分かる.

いくつかの試験結果を電力と推進力の関係としてFig.9 に示す.測定値(図中●印)にばらつきがあるものの点 線で示す線形の関係が認められる.これに,計算(理 論)値をプロット(図中■-4slot, ◆-6slot)すると, 点線で示す測定値の線形近傍にあり,測定値と計算(理 論)値がよく一致する.このことは、本モデルにおいて 理論に基づく推進力が得られていることを示している.

5. まとめ

小型船舶の姿勢制御を行う新しい機構である磁気を応 用したモータ・ギヤ・スクリューがない電磁推進機構の 開発において,前報⁽¹⁾の結果を反映した新しい実験モデ ルを製作し,推進力の評価を実施した.目標としていた 機構単体で数 N の推進力の測定には及ばなかったが,約 0.76Nが測定され数 N の出力の可能性を十分得ることがで きた.

実用レベルの推進力としては、数十〜数百Nが目標であり、電磁推進機構の複数配置を考慮した場合でも実験モ

デル単体で数N以上の推進力が必要であり, さらなる磁気 回路及び電気回路の見直しなど機構の改良に取り組む予 定である.

参考文献

- (1) 城門由人,沓掛暁史,池田哲:電磁推進機構の開発,令和3年度大分県産業科学技術センター研究報告
- (2)「海水」『フリー百科事典 ウィキペディア日本語版』.2022 年 3 月 1 日 (火) 05:20 UTC, URL: https://ja.wikipedia.org/wiki/海水