#### 3701

# 誘導型磁気浮上推進装置の動作機構に関する研究

Experimental Research on Mechanism of Induction-type Magnetic Levitation Propulsion System

EE03 石部彪 指導教員 渡邉聡

#### 1. 緒言

現代の工場では、電動機駆動式の運搬装置が用 いられている。この装置には、ギアなどの金属部 品同士の摩擦による騒音や粉塵の発生、装置自体 の発熱などの問題があり、装置自体の寿命を短く している。そこで上記の問題点を解決する方法と して、磁気反発を用いた、浮上推進装置が検討さ れている。浮上推進装置は、駆動部と固定部が非 接触なので、摩擦・摩耗の問題が無くなり、寿命 が従来の装置に比べて伸びると考えられる。現在 検討されている浮上推進装置には、センサが多く 使われるため装置の構成が複雑になり、それによ り電源が複数存在している。また、浮上させる金 属導体の形状も機構に合わせて製作されている ため、移動機構にあった制御が必要である。そこ で、本研究ではセンサを用いず、単電源で動作可 能な浮上推進装置を提案する。金属導体の形状は、 より利用範囲の拡大や外乱に対応できると考え 円形の非鉄金属板を検討する。

### 2. 構成

図1のようにコイルを配置し、移動機構の製作を 行った。本装置はより推進力を増すために、77個 のコイルを  $u\rightarrow v\rightarrow w$  の順で配置している。図1の 緑、青矢印は発散力、復元力の生じる方向をあら わしており、両力が打ち消し合うので、推進力のみ が一様に分布されることを表している。この機構に より、直径の異なる円盤の移動が可能となった。

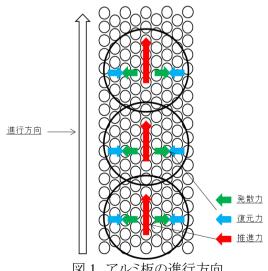


図1 アルミ板の進行方向

## 3. 測定及び結果

測定は、直径 360[mm]、厚さ 4[mm]、6[mm]、 8[mm]、直径 290[mm]、厚さ 3[mm]の円盤を用い た。図2に各円盤の入力電圧に対する始動時に生 じる推進力の特性を示す。グラフより円盤の厚さが 薄い程、推進力が強くなっていた。円盤の大きさに おける推進力の違いはみられなかった。試験より、 中心方向で円盤が保持されていたので、発散力よ りも復元力が強く働いていると考察した。

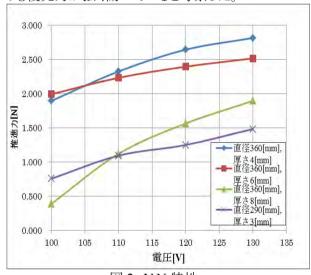


図 2 V-N 特性

### 4. 結 論

大きさ・厚さの異なる円盤の推進力の測定を行い、 円盤の厚さ・大きさによって発生する推進力の変化 を確認した。円盤の厚さが薄くなる程、抵抗値は高 くなり、大さによっても抵抗値は変化すると考えられ る。このことから、推進力誘導電動機の比例推移と 推進力の関係から円盤の抵抗値が推進力に影響 したと考えられる。

### 5. 今後の展望

励磁の極性を入れ替えることによる、方向転換、 速度調整、移動方向を自由に変えることができる 励磁の組み合わせと、コイル配置の検討を行う。さ らに、インバータによる周波数変換やスイッチング の切り替えによる効率の向上を図る。

#### 文献

[1]本田 龍彦,沢田石 亘",平成23年度版 "誘導型磁気浮上推進装置分岐機構の実験的研究",平成 23 年版サレジオ高専論文,pp.14-23,(2012)