# 熱源の変動に対応した位相差可変スターリングエンジン Performance of a Variable Phase Angle Stirling Engine with Changing of Heat Input

 正
 平田
 宏一(海技研)
 正
 川田
 正國(海技研)

 横川
 嘉徳(技研精機)
 正
 山下
 巌(東京電機大)

Koichi HIRATA and Masakuni KAWADA, National Maritime Research Institute, Shinkawa 6-38-1, Mitaka, Tokyo Yoshinori YOKOKAWA, Giken Seiki Co. Ltd., and Iwao YAMASHITA, Tokyo Denki University

Key words: Stirling Engine, Waste Heat, Variable Phase angle Mechanism and Engine Performance

# 1.まえがき

高熱効率性,燃料の多様性,低公害性という特徴を持つス ターリングエンジンは,昨今のエネルギー問題や環境問題を 解決する方法として注目されている。本報では,工場等から の排熱を利用するスターリングエンジン発電システムを想定 し,排熱の熱量や温度の変動に応じて,運転パラメータの制 御が可能な位相差可変機構を有する実験用スターリングエン ジンについて概説する。さらに,排熱を模擬した高温空気を 熱源に用いた場合のエンジン特性を測定した結果について述 べる。

## 2.熱源の変動への対応方法

排熱の熱量が大きく,しかも温度が十分に高い場合,スタ ーリングエンジンは高い温度差で作動できるため,高出力・ 高効率が得られやすい。しかし,排熱の熱量あるいは温度が 低下した場合,スターリングエンジンは低温度差で作動する こととなり,安定した運転は著しく難しくなる。

ディスプレーサ形スターリングエンジンを低温度差で作動 させるためには,作動ガスの伝熱に大きく影響するディスプ レーサの行程容積を大きくすることで,熱交換器内を流れる 作動ガス流量を増加させ,エンジンへの入熱量を増加させる ことができる<sup>1)</sup>。また,ディスプレーサを持たない 形スタ ーリングエンジンにおいては,膨脹側ピストンと圧縮側ピス トンの位相差を90°よりも大きくすることで,熱交換器内を 流れる作動ガスの流量を増大させることができ,大型ディス プレーサを持つスターリングエンジンと同等の効果が期待で きる。次章で述べる実験用スターリングエンジンは,図1に 示す位相差可変機構<sup>2)</sup>を用いた 形エンジンであり,運転中 に位相差を変化させることができる。



Fig.1, Variable Phase Angle Mechanism

#### 3.実験用スターリングエンジンの設計・試作

図2に設計・試作した実験用スターリングエンジンの構造, 表1に主な仕様を示す。ピストン及びシリンダには,ガラス 製の注射器(50c)を使用しており,再生器を持たない簡易



Fig.2, Structure of Variable Phase Angle Stirling Engine

Table 1, Engine Specifications

Engine Type	Alpha-type
Swept Volume of Exp. Piston	9.98 cm <sup>3</sup>
Bore x Stroke	25.2 mm x 16 - 20mm
Swept Volume of Comp. Piston	9.98 cm <sup>3</sup>
Bore x Stroke	25.2mm × 20mm
Mean Pressure	101.3 kPa
Working Gas	Air

的な熱交換器が用いられている。以下に述べる高温空気を熱源とした実験においては,ヒータキャップに高温空気を流すための容器を取り付けて運転する。また,ガスバーナ加熱の場合は,容器を取り外し,ヒータキャップを直接加熱する。

位相差可変機構は 4 個のかさ歯車,2 本の出力軸,かさ歯 車を収納するケースから構成されている。出力軸に固定され たかさ歯車は,それぞれのクランク及びコンロッドを介して 膨脹側ピストン及び圧縮側ピストンに連結している。そして, ケースにウォームホイールを取り付け,ウォームを回転させ ることで,ケース自体が回転し,エンジンの運転中にピスト ンの位相差を変化させることができる。

発電運転においては,出力軸Bに平歯車を取り付け,約5 倍に増速した後,小型直流モータを駆動させる。無負荷運転 では,直流モータ及び平歯車を取り外した状態で運転する。

#### 4.実験方法及び実験結果

4・1 実験方法 実験は表2に示す3種類の運転方法で行った。ガスバーナ加熱による無負荷運転では,クランクピンの位置を変えることでピストンストロークを16~20 mm に変化させて非接触式回転計によりエンジン回転数を測定する。高温空気加熱による実験では図3に示す実験装置を使用し,無負荷運転と発電運転を行う。同図に示すように,排熱を模擬したプロアによる送風は,電気ヒータを通過した後,ヒータ部容器に高温空気を送り出す。以下の実験においては,電



Fig.3, Hot Air Heating System

気ヒータへの入熱量を約1 kW 一定に保ち, 空気流量を変化 させて, ヒータ容器入口温度 T<sub>in</sub>を変化させている。

4・2 ガスバーナ加熱による無負荷運転 図4は,ガスバーナ 加熱運転におけるピストン位相差αに対する無負荷回転数 N の実験結果を示している。これより,回転数に及ぼすストロ ークの影響は少なく,それぞれのストロークにおいて,位相 差が 100~120°の時に最高回転数が得られていることがわ かる。また 本エンジンは十分な熱量の熱源を用いることで, 軽快に運転できることが確認された。以下の実験では,最も 高い出力が期待できる 20 mm のストロークで行う。

4・3 高温空気加熱による無負荷運転 図 5 は , 高温空気加 熱による無負荷運転において,高温空気流量を調整してヒー タ容器入口温度 Tin を変化させた場合, 位相差αに対するエン ジン回転数 Nの実験結果を示している。これより, ヒータ容 器入口温度 Tin が上昇するに従って, 最高回転数が上昇する とともに, 広範囲な位相差での運転が可能となることが確認 できる。また,最高回転数が得られる位相差は,ヒータ容器 入口温度 Tinが低くなるに伴い,大きくなることがわかる。 4・4 高温空気加熱による発電運転 図 6 は , 高温空気加熱 による発電運転におけるエンジン回転数 Nと発電出力 Wgの 関係を示している。本実験において,電気負荷は図3に示す 可変抵抗の値を調整している。これより,測定した範囲にお いて,位相差αを大きくするに従って,高い発電出力が得ら れていることがわかる。しかし,同図に示した位相差よりも



Fig.4, Engine speed as a function of phase angle



Fig.5, Engine speed as a function of phase angle (Hot Air Heating)



Fig.6, Generated power as a function of engine speed

大きくした場合,エンジンは安定した自立運転ができなかった。すなわち,ヒータ容器入口温度 Tinが低いほど,大きい 位相差で最高発電出力が得られており,入熱条件に応じて最 適な位相差が存在することがわかる。熱源の流量や温度に変 動が生じた場合,従来のように位相差が固定されているスタ ーリングエンジンでは,その変動に対応することは難しい。 しかし,位相差可変機構によって,入熱条件に応じた最適な 位相差に調整することができるため,出力を最大限に得るこ とができると考えられる。

# 5. あとがき

本報では,実験用位相差可変スターリングエンジンを設 計・試作し,その運転特性を調べた。本実験用スターリング エンジンは,大気圧空気を作動ガスとした模型レベルのエン ジンであり,微小な発電出力しか得られておらず,熱効率は 極めて低い。しかし,本報で述べたような位相差可変機構を 高性能スターリングエンジンに適用することによって,熱源 の温度・熱量の変動に応じた位相差の最適制御が実現でき, 排熱の有効利用が可能になると考えている。

# 文 献

- (1) 岩本ほか,模型スターリングエンジン,山海堂(1997).
- (2) Hirata, K. and et al., Model Stirling Engine with Variable Phase Angle Mechanism, Proc. of 7th ICSC, p.507-512(1995).