# 回転円板式高速衝撃試験機について

# 溶 接 工 作 部·船 体 構 造 部

On the High Speed Rotary Impact Testing Machine

by Welding and Fabrication Division and Ship Structure Division

### Abstract

This paper gives a general description of the high speed rotary impact testing machine built at the Ship Research Institute. The high speed tensile characteristics for a round bar specimen and the dynamic fracture toughness for a three point bend specimen are studied by using this machine. The capacity of load is 10 ton and the testing velocity is in the range from 2 to 100 mps.

In this report are described design considerations and general structures of the machine, which include loading equipments, control system, measuring apparatuses, and safety system.

The main features of the machine are the following :

- 1. The large amount of inertia supplied by the rotor, of which dimensions are the diameter of 2000mm, the thickness of 160mm, and the total weight of 5242kg.
- 2. Designed specimen size; 20mm diam.  $\times$ 150mm length for tensile specimen and 20 $\times$  20mm section  $\times$ 160mm length for bend specimen.
- 3. Testing temperature controlled between 100 and  $-196^{\circ}$ C.
- 4. Testing procedure automatically controlled in sequence, except for the timing test of trigger equipment and an emergency time.
- 5. Load measured with the load-cell mounted semiconductor strain gages and displacement with electro optical extensometer, which are recorded in digital memory recorder.
- Rotating parts of the machine located in under-floor pit and covered by thick wall and lid, in order to prevent from scattering of broken specimens and/or equipments.
- 7. Test carried out by one person, who is protected by the lock system from machine drive when he is in the pit.

目 次

2.	計画	の概要	58
3.	試験	機の概要	60
	3.1	構成	60
	3.2	主要機能および総合精度	60
4.	負荷	装置	60

原稿受付 昭和53年3月14日

(275)

### 58

	4.1	設計および製作	60
	4.2	負荷装置本体	62
	4.3	試驗片負荷治具	65
	4.4	反力受け装置・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	65
5.	駆重	勃装置およびその他の装置	68
	5.1	駆動装置	68
	5.2	制動装置	68
	5.3	押上げ装置・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	69
	5.4	冷却装置	69
6.	制衜	¶装置·····	70
7.	計測	1)記録装置	72
	7.1	速度計	73
	7.2	ロードセル・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	73
	7.3	変位計	73
	7.4	温度記録計	74
	7.5	記録装置	74
8.	建国	<b>尾および附属設備</b>	74
	8.1	建屋および基礎	74
	8.2	換気装置······	75
	8.3	電源,配管工事および照明	75
9.	性育	と検査および騒音測定結果	76
10.	結	書	78
	参考	考文献	78
	附	<b>録·····</b>	78

# 1. 緒 言

材料が急速な負荷を短時間に受けると、破壊までの 応力一歪関係<sup>1)</sup> あるいは破壊靱性<sup>2)</sup> は、静的な場合と 非常に異なってくる。これは高速機械あるいは動的荷 重を受ける構造物の設計には重要な問題である。特に 近年、原子力関係の構造用鋼に対して、動的破壊靱性 が重視されるようになってきた<sup>3)</sup>。しかし、これまで の研究は試験片の大きさ、および荷重速度にも限度が あり、その定量的評価については不充分なのが現状で ある。

以上の状況に鑑み,種々の形状および寸法の試験片 を広範囲の高速荷重下で試験できる装置の製作を計画 した。その第一段階として,試験速度が2~100m/ sec,荷重容量は 10ton の回転円板式高速衝撃試験機 が完成したので,その概要について報告する。

# **2**. 計画の概要

本試験機は昭和51年度から5年計画で開始した"原 子炉構造用鋼の動的破壊靱性評価に関する研究"を実 施するために製作した。

この研究は"原子炉構造用鋼の選定に関連する破壊 報性評価方法の確立と原子力設備に関する構造等の技 術基準の作成に関する基礎資料を得る"ことを目的と している。溶接工作部の溶接力学研究室と船体構造部 の材料研究室が担当する。

試験機の製作にあたっては高速衝撃試験研究会を設 け,49年度と50年度にわたり試験装置に関する基礎資 料の収集調査および試験機仕様書の作成を行った。

これまで高速荷重を得る方法としては、次のものが 考えられてきた<sup>4)</sup>。 比較的遅い速度領域では回転ハン マー(シャルピー衝撃試験機型,最高試験速度\*8m/ sec) および落錘 (15m/sec) が使用されている。中 速度領域では回転鎖(40m/sec) あるいは高圧ガスや 油(60m/sec) が用いられる。高速度領域では回転円 板(150m/sec),大砲型(750m/sec) や爆破等の火 薬の利用あるいは Light Gas Gun (10,000m/sec) が使われる。

これらのうちで最も広く使用されているのはシャル ピー試験機で、荷重および変位を検出できるように計 装化されている。シャルピー試験機は慣性エネルギー が小さい (25kg・m) ので、さらに大きな試験片で試験 するために大型化されたもの (1500kg・m) もある<sup>50</sup>。 落錘は主として米国で DWTT 試験 (Drop Weight Tear Test) あるいは DT (Dynamic Tear) 試験と して用いられている。シャルピー試験と同じく、本来 は脆性一延性の遷移温度を求めるものであるが、各種 の計装化が図られている<sup>6 70</sup>。この方法についても大型 試験片を使用するために、大型落錘試験機がリーハイ 大学<sup>70</sup> (1260kg・m) あるいは Naval Research Laboratory (104,000kg・m)<sup>80</sup> に設けられている。

その他の方式を用いる試験機は、1940年代からの応 力波の伝播理論についての研究が盛んな頃に製作され たものが多い。高圧空気源<sup>9)10)</sup>や火薬<sup>11)12)</sup>を駆動力と して用いて試験片を圧縮させる、いわゆるホプキンソ ンバー試験である。回転円板の慣性力を利用する試験 機もこの頃から盛んに使用されたようで、Majoin<sup>13)</sup> や Duwez<sup>14)</sup>の論文に紹介されている。前者は比較的

<sup>\*</sup>注 この種の速度を表わすには、試験片の負荷側端の 速度(m/sec,回転円板の周速度とほぼ同じと考 える)、試験片の歪速度(s<sup>-1</sup>)および荷重速度 (kg/mm<sup>2</sup>/sec)等が用いられる。ここでは試験 片の形状寸法の影響を受けない負荷端における速 度を試験速度として表わすことにした。

小容量で約5mm径の試験片を 30m/sec の速度で引 張っている。後者は900kg の重量の回転体を使用し, 60m/sec の速度をだせる。1959年には東京工業大学 に重量約 2.3ton,実試験速度 80m/sec の試験機<sup>15)</sup> が製作された。これは当所の試験機製作のモデルとな った。

Light Gas Gun は航空宇宙学の分野で使用されて いるもので,飛行体の構造材料へのいん石の貫通(衝撃 速度 80km/sec)を対象とした研究に用いられている。

"火薬の爆圧でピストンを介してヘリウムや水素のような軽いガスを急激に圧縮,高温高圧とし,それにより粒子を発射するものである<sup>12)</sup>"現在種々の改良が加えられ 10km/sec の超高速度で荷重を与えられるようである。

最近,構造物が大型化し,厚板が使用される傾向に

あるので,ある程度の大きさの試験片による負荷再現 試験は破壊靱性を求めるのに不可欠となってきた。一 方前述の如く材料の強度特性は荷重速度の増大による 影響を広範囲に受ける。そこで,ある程度まで原厚の ままで試験できる荷重容量をもち,通常の鋼が荷重速 度の影響を受けない速度まで試験できる装置を試験機 製作の基本条件とし,荷重容量 100ton,試験速度100 m/sec を設計条件とした。

前述の種々の方式のうち単一で,この条件を満足で きるのは火薬の使用以外にないが,当研究所の立地条 件では不可能である。

そこで性能別に3種類の試験機を製作することとし、54年度までに完成することにした。

 回転円板式高速衝撃試験機:荷重容量 10ton, 試験速度 2 m/sec~100m/sec



図-1 試験機配置図

- 60
- 2) 油圧駆動,空気制動式高速試験機:荷重容量20 ton,最高試験速度 10m/sec
- 油圧駆動,慣性重量式高速試験機:荷重容量 100ton,最高試験速度 2m/sec

高速域での試験機として回転円板式を採用したが, この主な理由は電動機の回転により効率良く大きな慣 性が得られ速度の制御が容易なことである。また東京 工業大学での経験にもとづいて,種々の安全対策を具 体的に検討することができたためである。なお本試験 機は萱場工業株式会社が製作を担当し,溶接工作部の 実験棟に設置された。

### 3. 試験機の概要

### 3.1 構成

まず,試験機の本体,駆動装置その他を含めた概略 を説明する。図-1に全体の配置を示す。

本試験機は重量のある回転体に所要の回転を与え, その慣性力によって高速の変形速度で試験片に破壊エ ネルギーを加えることを基本としている。

同試験機は負荷装置本体,反力受け装置,駆動装置 および制動装置を主な構成とする。それに,電気制御 装置,各種の計測装置,試験片冷却装置ならびに,そ の他付属装置が設けられている。本試験機によって, 高速衝撃引張あるいは高速衝撃曲げ試験を行うことが 可能である。すなわち本試験機を用いて,構造用鋼材 等の高速変形状態での強度特性,ならびに切欠試験片 による動的破壊靱性を求めることができる。

負荷装置本体は鋼板製の円板が主体をなし、これに 軸が通されており、全体が2箇所の軸受で支持され る。この負荷装置本体は駆動装置により回転運動が与 えられ、高速変形状態で試験片を破壊するための回転 速度と慣性エネルギーが本体に保持される。本体の停 止は制動装置により行われる。

反力受け装置は試験片が破断される際にかかる動的 荷重を受ける構造をなしている。試験片の掴み治具や ロードセルを含め全体が定盤に固定され,コンクリー ト基礎に連結される。

電気制御装置は回転開始から停止までを試験機の各 動作シーケンスにしたがって自動的に制御するもので ある。

本試験機では試験片の受ける荷重,変形または,伸 びは各種の計測器を用いて動的に計測され,記録され る。また,試験片は冷却装置により,所定の一定温度 に保持され,試験片の温度が記録される。 試験機の動作段階,および作動状態は操作盤の表示 面にランプで示され,軸受の過熱等の異常時には自動 停止装置が働くようになっている。試験機の運転,試 験は1人でも行えるよう設計されているが,試験機が 設置されているピット内で準備作業中に,誤って試験 機が運転されないようインターロック機構が設けら れ,安全上特に配慮がなされている。

#### 3.2 主要機能および総合精度

本試験機の主要機能を示すと以下の通りである。

- (1) 試験速度設定範囲 2 m/sec~100m/sec
- (2) 最大試験片寸法
  - (a) 引張試験片 20mm *ϕ*×150mm (L)
  - (b) 曲げ試験片 20mm(W)×20mm(t)×160mm(L)
- (3) 最大荷重容量 10ton
- (4) 最大変位 10mm
- (5) 試験温度範囲 100℃~-196℃
- (6) 負荷速度装置本体の慣性力
  - (a) 構成 回転円板, 軸, ディスク板
  - (b) 重量 5242kg
  - (c) 慣性エネルギー 速度2m/sec で 373kg・m
     速度100m/sec で 932ton・m
- (7) 起動能力 停止から 100m/sec まで20分以内
- (8) 制動能力 100m/sec から停止まで20分以内
- (9) 速度低下率
  - (a) 速度5m/sec, 負荷10ton, 吸収エネルギー
     250kg・m において 10%以内
  - (b) 速度100m/sec,負荷10ton,吸収エネルギー
     250kg・m において 2%以内
- 本試験機の総合精度は次のとおりである。
- (1) 周速度 制御盤の指示値の1%以内
- (2) 荷重(ロードセルの検定値)
  - (a) 静的(温度一定) 1%以内
- (b) 動的繰返し 3%以内
- (3) 温度 指示値 2%以内

### 4. 負荷装置

### 4.1 設計および製作

本試験機は長年月にわたり使用され,重量の重い回 転体が最高毎分約1,000回の回転速度で運転されるこ と,また試験は瞬時に終了するが,前後30分程度回転 が継続することからバランスの取れた安定性のよい構 造とすることが設計上考慮された。このため負荷装置

(278)

本体は2箇所で支持することとし、本体の回転軸と駆動装置の回転軸とは一直線上にあるようにした。また、本体を支持する片側の軸受けを含め、駆動側各機器の支持台は共通の基礎定盤上に据付けられた。

本試験機は種々の速度で衝撃試験を行うため,負荷 装置本体で試験片に負荷を与える部分の部材は衝撃荷 重の繰返しを受けることになる。直接衝撃荷重を与え る所は面圧による圧縮荷重を受けることになるが,部 材の局部的な所では曲げ,剪断,引張等の衝撃荷重が かかる。また,構造的な不連続部では特に応力集中に ついて考慮しなければならない。

このような観点から各部材の材質,硬度,強度なら びに許容応力について種々検討して選定を行うと同時 に,構造的な不連続部は可能なかぎり応力集中係数を 低く押えるよう設計上考慮した。

負荷装置本体の一部および反力受け装置の一部の治 具等の機械部品は消耗品的に扱わざるを得ないが、こ れらについては極力小型にすると共に取扱上交換等が 容易に行えるように注意を払った。

さらに試験片および各種治具の取扱いや調整が容易 に行えること、各装置機器の点検保守がし易いことな どを考慮して、試験機全体の配置を決定した。

高速衝撃試験では治具の一部を含め破壊した試験片 が大きな運動エネルギーを有して飛翔する。このため 試験機は半地下式のピット内に設置し,実験室とは別 に試験機全体を鉄筋コンクリート壁で覆うようにし た。飛翔した試験片はピット内に築いた緩衝材として の砂の防護堤により受け止めるようにした。

(1) 慣性体の重量および慣性モーメント

負荷装置本体を分けると図-2に示すように円板およ びフランジ,回転軸ならびに制動用ディスク板とな る。各重量は

> 円板およびフランジ ( $W_1$ ) 4186kg 回転軸 ( $W_2$ ) 722kg

ディスク板 (W3) 334kg

であり, 総重量 W は 5242kg である。

慣性モーメントをそれぞれ  $I_1$ ,  $I_2$  および  $I_3$  とすると

 $I_1 = 205.73 \text{kg}/\text{m}/\text{sec}^2$ 

 $I_2 = 0.30$  "

I<sub>3</sub>= 1.41 "

であり、慣性体の総慣性モーメント I は 207.44kg/m /sec<sup>2</sup> である。慣性体の回転半径 k は

 $k = \sqrt{\frac{Ig}{W}} = 0.623 \text{ m}$ 

となる。ただしこれらでキー溝や,ボルト頭等の小さ な突起物等は無視しているが,以下の計算には有効数 値以下の微少量である。



図-2 負荷装置本体

61

(279)

(2) 慣性体の運動エネルギー

回転慣性体の運動エネルギー *T* は回転軸まわりの 回転運動のみを考えれば

$$T = \frac{1}{2}I\omega^2 = \frac{Wk^2}{2g}\omega^2$$

で与えられる。ただし  $\omega$  は回 転 角 速度(rad/sec) である。回転角速度と試験機の衝撃速度(周速度) vとの関係から, Rを回転軸中心から打衝中心までの距 離とすると(R=1.055m)

$$T = \frac{Wk^2}{2g} \left(\frac{v}{R}\right)^2 = 93.\ 19 \cdot v^2$$

慣性体の運動エネルギーは

速度 2 m/sec のとき 373kg・m 速度 100m/sec のとき 932ton・m

となる。

衝撃引張試験を行うとき,試験片の破壊エネルギー 以外に,試験片の重量分およびその他の治具の運動エ ネルギーが消費される。

衝撃引張試験前後の回転速度の変化と慣性体の運動 量の変化量の関係は

$$egin{aligned} & (K_E + K_B + K_T) = rac{I}{2} (\omega_1{}^2 - \omega_2{}^2) \ & = rac{I}{2R} (v_1{}^2 - v_2{}^2) \end{aligned}$$

ててで

K<sub>E</sub>=標準試験片(鋼材)の運動エネルギー
K<sub>B</sub>=治具の運動エネルギー

Kr=試験片の破壊エネルギー

ω1, ω2=試験前後の回転角速度

となる。試験片の破壊エネルギーを 250kg・m 一定と して,各試験速度における試験後の速度変化を見ると 図-3となる。また速度変化から標準試験片(鋼)の重 量分の運動エネルギーを除いた吸収エネルギーを求め ると図-4の関係が得られる。

同図でパラメータ vo は試験速度 であり, 4v は速 度変化量である。速度変化から試験片の破壊エネルギ ーを得るには試験機の能力から当然制約を受けるが, 速度変化量で10%以下,破壊エネルギーで最大600kg・ m程度の一点鎖線以内と考えられる。

(3) 慣性体の固有振動数

回転軸の1次の危険速度は系の横振動の固有円振動 数に等しい。レーリーの方法によれば近似的に固有振





動数 p は軸上の n 個の荷重に対して

$$p^2 = g \sum_{i=1}^n W_i \hat{\sigma}_i / \sum_{i=1}^n W_i \hat{\sigma}_i^2$$
  
ここで  
 $W_i (i=1, \dots, n) = 荷重$   
 $\hat{\sigma}_i (i=1, \dots, n) = 荷重点におけるたわみでたえられる。$ 

あ

回転円板,回転軸およびディスク板の全体について 算出して求めると

*p*=237. rad/sec

となる

一方試験機の最大回転角速度 *ωmax* は 94. 8rad/sec であり,上記の *p* より十分低い値となっている。

この他に軸受部において潤滑不足が起り,固体摩擦 によって旋回運動する危険性を考慮する必要があり, 軸受部の異状過熱を検知することにしている。

#### 4.2 **負荷装置本体**

試験片に高速荷重を加える装置は図-2に示すよう に、円板を主とする軸および制動ディスクを含めた回 転慣性体である。本体は電動機によりトルクコンバー タを介して、漸進的に加速回転され、所定の回転速度 に達すると駆動伝達機構から切り離される。ついで回 転円板のハンマーで荷重を試験片に与えたあと制動装 置が働き停止する。

回転円板は負荷装置本体の主要部をなすもので所要 の運動エネルギーの大部分を保持する。その直径は、 2000mm,厚さ160mmで重量は3941kgである。 SS

62

(280)



図-4 標準試験片による速度変化量と破壊エネルギーの関係

41の圧延材から切削加工で製作した。

周速度 100m/sec で試験片に 10ton の負荷がかか り,吸収エネルギー250kg・mの場合,円板の速度低下 率を2%以内におさめるよう寸法,重量が選ばれた。

円板には図-2に示すように1対の爪およびハンマ ーが、その反対側には1対のバランサーがボルトでと りつけられ釣合が保たれている。ハンマーの打撃中心 は回転半径1055mmで、その間隔は120mmである。 打撃位置は軸を通る垂直線上の円板直下で、打撃方向 は水平となるようハンマーの打撃面が作られている。 試験片を冷却するための円筒冷却槽の直径が 90mm¢ である。小型3点曲げ試験に用いられるスパン間隔は 120mm が比較的多い。これらの理由でハンマーの間 隔を120mm にした(写真-1)。

本体には直径 2000mm 長さ 2900mm の 軸 が 貫 通 し,重い円板を両端支持する形で 2 箇所のプランマブ ロック軸受で支える (写真-2)。

最高回転数は周速度 100m/sec 時 で 905.2 r.p.m. である。円板はバランサーにより静的釣合が保たれて いるが、これと軸を含めて明石の釣合試験機FH-724

(281)

64



写真-1



写真-2

Sで,動的釣合がとられた。動バランスは円板に加工 をほどこして,不釣合重量が円周上で160g以内にお さめられ,片手でも簡単に回転させることができる。

# 4.3 試験片負荷治具

前項に記した負荷装置本体に蓄えられた慣性エネル ギーは試験片負荷治具を介して,試験片に加えられ る。負荷治具には引張試験用と曲げ試験用の2つがあ





図-5 引張試験用負荷治具

(282)



る。

引張試験の場合は図-5に示すように、シャフトアダ プタ(常温用B,冷却用D)に試験片を固着し、試験 片の負荷側に引張試験用負荷治具を取り付ける。これ はチャック、ナットおよび受け金具より成っている。 試験時には受け金具が押し上げ装置により押し上げら れ、回転円板のハンマーとチャックに取付けられたナ ットの間に挾まり試験片に引張荷重が作用する。ナッ ト,チャックおよび受け金具には負荷時に衝撃力が働 くので,ナットおよびチャックの材料にはSCM-4を 用い、焼入れの熱処理を行い、衝撃による変形および 摩擦を少なくしている。受け金具は負荷装置本体の慣 性エネルギーを低下させないためにも、また押し上げ 装置の打上げ容量の面からも、小型軽量であることが 望ましい。しかし、完成試験時に衝撃力によって、変 形あるいは破損が生じたため、いくつかの形状寸法で テストを行い、図-6に示すものが採用された。使用材 料はS45Cで, 熱処理は行っておらず, 40m/secの 速度で5回程度の引張試験に耐えることが確認されて いる。

曲げ試験の場合は図-7に示すようにシャフトアダプ

タ(C)に曲げ試験用負荷治具が取りつけられ,試験 片は治具の窓に置かれる。試験時には試験片が押し上 げられて回転円板のハンマーと負荷治具の刃により, 3点曲げによる荷重が負荷される。刃の材料にはSC M-4を用い,焼入れ熱処理を行って衝撃による刃の摩 耗を少なくしている。

# 4.4 反力受け装置

試験片の固定側は円板のハンマーを介して加えられ た衝撃荷重を支える反力受けである。加えられる慣性 力が大きいので,反力受け装置も試験片の破断時に生 じる最大荷重に比較して,充分に対抗し得る慣性を持 たせる必要がある。本装置に含まれるものは,図-8に 示すように,シャフトアダプタ,ロードセル,アジャ スタスクリュ,反力盤,定盤および基礎である。

引張試験用2種類(B・D),曲げ試験用1種(C) のシャフトアダプタにロードセルが,その他端にシャ フトアダプタ(A)を介してアジャスタスクリュがそ れぞれネジで固着され,反力棒を形成する。反力棒は 反力盤にナットで,反力盤は定盤にボルトで固定され ている。ロードセル等を含めた反力棒の全長は約1m で,大部分の外径は110mmであり,最小断面の直径

(283)





# 図-7 曲げ試験用負荷治具



図-8 反力受け装置

66

(284)





写真-3



は70mmである。これは標準引張試験片の平行部の直 径10mmに対し,約50倍以上の断面積を持つ。

反力盤の大きさは400mm×450mm×500mmで, 重量は945kgであり、これを後述する定盤に12本のボ ルトで強固に締付ける(写真-3)。 定盤の大きさは2300mm×800mm×250mmで重量 は約1.5tonである。定盤にはT溝が設けられており, 反力盤の固定ならびに,移動が容易に行えるようにな っている。またこのT溝を利用して,押上げ装置も定 盤に固定されている。



図-9 駆動装置

定盤はさらにコンクリート基礎にアンカーボルトに より,据付けられている。

### 5. 駆動装置およびその他の装置

### 5.1 駆動装置

負荷装置本体は電動機によりトルクコンバータを通 じて加速回転される。回転体が所定の試験速度に達す るとクラッチにより電動機から切り離される。駆動装 置の各機器の配置を図-9に示す。

電動機(写真-5)は3相,200V で定格出力30kW, 回転数1460r.p.m.の誘導電動機(4P全閉外扇形) で,スター・デルタ方式で起動する。これは少ない電 流で,電動機に無理な負荷をかけることなく重い回転 体を駆動させるためである。

トルクコンバータ(新潟コンバータKK, 8FN-1250-10,写真-5)はオイルポンプ付の流体継手で, 圧縮油により電動機の回転トルクを漸進的かつ円滑に 伝達する。最大トルク 50kg・m,平均トルク 34kg・m の性能を有する。外付きの油タンクにはオイルクーラ および接点付温度計が組込まれている。

クラッチ(小倉クラッチ, MDC-80, 写真-5) は乾 式多板の電磁クラッチで,静摩擦トルク, 112kg・m, 動摩擦トルク 80kg・m の性能をもつ。

駆動装置の軸と負荷装置本体の回転軸はゴム製のカ プラ(ブリヂストンCA-340M)で連結されている。 全長5mに及ぶ長い軸系の微小な偏心を逃がすと同時 に,両者の振動衝撃を互いに消す役割を果たしてい る。

# 5.2 制動装置

試験片を破断した後、回転体の回転を強制的に停止



写真-5



写真-6(A)



写真-6(B)



写真-7

(286)



図-10 制動装置の油圧系統図

させるために制動装置を必要とする。制動の方式はい わゆるディスクブレーキで,小型でしかも制動能力を 増すために直径 600mm のディスクが 2 枚負荷装置本 体の回転軸に取りつけられ ている (図-2,写真-6)。 これは制動面を分散することにより発熱を小さくし, 放熱効果を良くして温度の上昇を お さえ たことによ る。またこれにより耐久性も倍近くになった。

作動は油圧を用い,その最大制動トルクは 30kg・m である。萱場工業は新幹線車輌のブレーキを製作して おり,多くの経験を有す。油圧源(写真-7)にも車輌 用のものを用いた。油圧回路を図-10に示す。電動ポ ンプと手動ポンプの2系統を有し,停電に対処してい る。またリリーフ弁の操作で制動力を調整できる。急 速な停止はディスクおよびパッドの消耗が激しくなる が,本試験機での最高速度からの停止時間は20分以内 とした。

### 5.3 押上げ装置

押上げ装置は試験時に引張試験用受け金具あるいは 曲げ試験片を押上げるために用いる。装置は写真-8に 示すシリンダブロックと空気源としてのエアコンプレ ッサ(写真-7)からなる。シリンダのピストンは試験 前には圧縮空気により押下げられている。試験時に圧



写真-8

力が開放されるとバネの力で押上る。その有効ストロ ークは40mmで押上げに必要な時間は98msec であ る。押上げは本試験機の使用速度範囲で,試験速度に 完全に同期する。このタイミング設定は回転速度計で 行う。

# 5.4 冷却装置

試験片の冷却は試験片に取り付けた冷却槽に液体窒 素を噴出あるいは流入して行う。引張試験の場合は図

69



図-12 曲げ試験用冷却槽

-11 に示す円筒の冷却槽がとりつけられる。冷却槽に はらせん状の墳射ノズルが取付けられる。試験片は冷 却槽の中心にあり,液体窒素を間欠的に吹きつけて所 定の試験温度にする。曲げ試験の場合は曲げ治具に冷 却槽がおかれ(図-12),適当な冷媒を液体窒素で冷却 し,その中に試験片をジャブ漬することにより所定の 試験温度を得る。温度変換素子にはクロメル・アルメ ル熱電対を用い,温度指示調節計(2位置式制御)の on-off により電磁弁を動作させる。試験温度は設定 温度の±2℃の範囲内に制御される。

# 6. 制 御 装 置

本試験機の始動―試験―停止は全て自動的に行われ

る。電気的に制御されるのは大別して負荷装置本体の 加速回転と停止,押上げ装置の作動,試験速度の記録 である。試験機の制御系統図を図-13に示す。これら の制御は負荷装置に取付けられた回転速度計をピック アップとして,試験速度および上限速度を設定するこ とにより行われる。

これら一連の制御は全て図-14 に示すシーケンス回 路に組込まれている。まず制御計測盤の電源を入れる と後述する安全スイッチを確認の上,制動機用油圧源 および押上げ装置用エアコンプレッサーを始動する。 ここで速度設定器をはじめとする各計測器のスイッチ を入れ,試験速度を設定する。円板の停止表示を確認 の上電動機を起動させる。上限設定速度まで回転が上

70

(288)



図-13 試験機の制御系統図



写真-9

がるとクラッチが離れ、電動機の電源が切られる。次 いで回転体の速度が下限速度まで低下するとその速度 を印字する。試験速度(ゼロマーク通過)になると押 上げ装置が作動し試験片に負荷される。ついで3秒後 の速度を印字する。そして制動機が働き回転円板は停 止する。

これら制御装置は後述の各種計測装置とともに写真

写真-10

-9の制御計測盤に組込まれている。また試験機各装置 の作動状態は各種安全警報表示とともに、図-14 の各 シーケンス段階で写真-10のようにランプ表示される。 したがって表示ランプを確認しながら必要なスイッチ を入れ、また計測の準備ができる。

安全対策として上記シーケンス回路に組込まれてい るのは、ピット内作業スイッチと制御盤のキイスイッ



図-14 シーケンス回路

チである。前者は試験片取付けあるいは押上げ装置の タイミング調整等で地下ピットに入る時,ピット入口 のスイッチを on にすれば図-14 に示すように試験機 は始動しない。後者は制御盤にあるキイを抜き取って おけばやはりシーケンスは進行せず,前者と合わせ2 重のインタロック機構を取って安全を計っている。

以上の様に試験機は自動制御で働くが,一部手動操 作も可能である。前記の如く試験機の機器の異常に対 しては,軸受けの温度上昇,トルク・コンバータ作動 油の温度上昇を感知して非常停止装置が働く。その他 の場合でも、回転円板を停止させるために手動による 緊急停止を行うことができる。もうひとつは押上げ装 置の手動操作で、試験機およびハンマとの当りやタイ ミング調整に使用できる。

# 7. 計測・記録装置

本試験機に含まれる計測装置は速度,荷重,変位お よび温度で,変位計測装置以外は必要な記録計ととも に写真-9の制御計測盤に組込まれている。各計測装置 のピックアップは地下ピット内にあるため,試験機と

(290)



写真-11

壁をへだてた別の室に置かれた計測盤まではフレクシ ブルコンジット配線で結ばれている。また計測盤には 専用の安定化電源が組込まれている。各計測装置につ いて以下に述べる。なお詳細な仕様は附録に記した。

### 7.1 速度計

速度計測装置は制御用と計測用の2系統を備え、制 御装置への信号の送出と同時に計測値を印字記録す る。速度計測は円板の回転軸に取付けられた写真-11 の回転速度計(ロータリエンコーダ、小野測器, RP -111-CQ)で行う。これは1回転当り1200のパルス を発生する。発生したパルスはレシオマルチプライア (小野測器, TA-102 写真-12左)に送られ、回転 数が周速度に変換される。回転円板のハンマー中心の 速度(試験速度)はデジタル回転計(小野測器, TM-133,写真-12中央)に100cm/sを10000で表示され、 そのデータはデジタルプリンタへ送られる。デジタル プリンタ(小野測器, RQ-335,写真-12下)は試験 前後の速度を前後3秒間隔で印字する。

制御用の速度設定は写真-12 右上に示すデジタルス ピードリレー(小野測器, GR-101)にて行う。2チ ャンネルの設定ダイアルがあり, ch-2 に試験速度を, ch-1 にそれより大きい適当な速度(上限速度)を設 定する。それぞれの信号は別置きのリレー群を駆動さ せ,前項に記した各種の制御を行う。

7.2 ロードセル

試験片に負荷された荷重の検出は反力受け装置に固 着されたロードセル(図-5,7,8参照)にて行う。こ れは外径110mm,内径約55mm,長さ170mmの中空 円筒で,外周に貼られた半導体歪ゲージにより1組の



写真-12

ブリッジ回路が組まれたものである。中空部に冷却水 を貫流させ、ロードセルの温度を一定に保っている。 定格出力は負荷 10ton に 対 し 歪量 で約  $200 \times 10^{-6}$ strain である。

この種高速試験での荷重計測は重要であるが、技術 的に困難な問題が多い。まず試験片に負荷された荷重 を忠実に測定できる時間特性が重要となる。本試験機 ではロードセルに直流電源を組み込み出力を直続する 方法と市販の最も良い周波数特性をもつ歪増幅器を使 用する方法を併用することとした。標準装備された半 導体歪ゲージ用増幅器は日章電機製のAM-5Sで、増 幅度400倍、応答特性約45kHzのものである。

#### 7.3 変位計

引張試験片の伸びあるいは曲げ試験片の荷重点変位 を計測するのに非接触型光学式微小変位計(Zimmer,



写真-13

(291)

74

200X)を使用する。これは70mmのゲージレングス をもち,2点間の歪あるいは個々の変位を400kHzまで の応答性で計測できる。現在視野範囲10mmのレンズ を所有しており,その分解能は同周波数特性で45µm である。視野(測定範囲)に関しては0.5~100mmま でのレンズが使用可能である。

# 7.4 温度記録計

前記のように試験温度は試験片に取付けられた冷却 槽への液体窒素の吹きつけを on-off することにより 制御される。温度の検出はクロメル・アルメル熱電対 を用いる。温度制御は温度指示調節計(千野, DS-121,写真-13上)で行う。+50℃~-200℃ まで,2 位置式の電位差方式で調節される。

試験温度の 計測記録 は 6 打点式 の 自動平衡記録計 (千野, EK-100, 写真-13下)で, 測定範囲 は高温 試験も予定して-200℃~1000℃である。

### 7.5 記録装置

荷重および変位の記録は、ロードセルおよび変位計 の出力をいったんデジタルメモリに記憶させる。これ をシンクロスコープカメラ、X-Y-Tレコーダあるい は紙テープに穿孔する。

デジタルメモリは理研電子のトランジェントレコー ダ (TCED-4000S)を装備した。記憶容量が7ビット4000 ワードで、 $0.05 \mu s \sim 0.25 m \cdot sec/word$ の超 高速型 $2 + \nu x \lambda n$ である。シンクロスコープは岩崎 通信機製のDS-5016で、UP-11型ポラロイドカメラ 撮影装置をもつ。X-Y-Tレコーダは $2 \sim 200$ 横河 電機製のTYPE-3078 である。紙テープへの穿孔は 理研電子製のITC-1を使用し、パンチングコードは 当所計算機センターのTOSBAC-5600 および船体 構造部の FACOM-270/20 の両計算機への入力を可 能にする方式を採用した。

### 8. 建屋および附属設備

# 8.1 建屋および基礎

試験機の本体は厚い防護壁に囲まれた半地下の強固 な基礎上に設置されている。試験は地下のピット内で 行う。これらの概要を図-15に示す。

防護壁は負荷装置本体の破損は絶対に生じないこと を前提に設計されている。試験片の打込まれる砂場の 鉄筋コンクリート壁の厚さは50cmある。他の防護壁の 厚さは20~30cmになっており、おおいの防護蓋は30cm である。これらは回転円板の爪の部分が破損して、そ の半分が 100m/s の速度であった時にも耐える。



写真-14(A)



**写真-14(B**)



写真-15

定盤の下の基礎の大きさは800mm×2300mm×850 mmで, 軸受ら各装置の取付けられた基礎は 800mm ×800mm×500mm および 2750mm×800mm×500

(292)



図-15 防護壁及び基礎



**写真-16(A)** 



写真16(C)



写真-16(B)

mmである。これらは地中で鉄筋に連結して、非常に 強固なものとなっている。

軸受け, 駆動装置および制動装置等はすべて床面より下に設置され, 平坦で広い床面を作り出している (写真-14A, B)。

### 8.2 排気装置

試験は冷媒として液体窒素やドライアイスおよびア ルコール等を使用するので,地下ピットの換気が必要 である。 換気は排気ダクトに 60cm<sup>3</sup>/min の換気扇が 取り付けられており,屋外に排気される (写真-15)。

# 8.3 電源,配管および照明

実験室内の分電盤から駆動用ならびに制御用配線は 全て金属管または金属ダクト工事で配線されている

75

(293)



(写真-16)。計測用電源は別系統とし、制御・操作の 影響はうけない。試験片の飛散による照明器具の破損 はある程度許し、その防護については特に考慮せず、 できるだけ試験片の飛散してこない場所に取付けた。

### 9. 性能検査および騒音測定結果

試験機完成時に主要機能および精度についての立会 検査を行った。据付,作動状態等には特に異常は認め られず,試験機に必要な主要機能はほぼ満たされてい た。検査時に特に目立った事項および設計段階におい ては予想できなかった点として次のようなことがあげ られる。

(1) 試験速度到達時間

回転円板の周速度が試験速度に到達する時間は試験 機の使用効率に関係する。これは円板を含む回転部分 の慣性重量と電動機の駆動力ならびにトルクコンバー タの伝達効率の函数となる。本試験機においては各周 速度に到達する時間は図-16のようになり 100m/sec の最高速度になるには16分24秒を要した。

(2) 制動,停止時間

試験終了後あるいは緊急時にはブレーキを働かせて 回転円板を停止させる。停止までの時間は試験速度に 到達する時間と同様に使用効率ならびに安全性に関係 がある。しかし急激な停止は制動デイスクならびにパ ットの消耗に影響するので問題がある。本試験機の各 設定速度からの停止時間は図-16のとおりである。最 高速度からの停止時間は6分11秒で、メーカの資料に よるとこの条件での制動機の寿命はパット800回以上,ディスクは半永久的となっている。

(3) 試験片破断後の速度低下

常温で各種材料をもちいた試験片で 破断試験 を行 い,荷重の計測ならびに速度低下率を検査した。使用 した材料はアルミ(静的強度  $18kg/mm^2$ ),軟鋼(45  $kg/mm^2$ )および60キロ高張力鋼( $62kg/mm^2$ )であ る。試験速度 20,40,80m/sec で,材料の種類およ び引張りと曲げ試験片での速度低下率の差は生じなか った。速度低下率は 20m/sec で約1.1%,40m/sec で約0.6%そして80m/sec で 0.4%であった。速度の 測定は試験の直前と,その3 秒後の速度を回転速度計 により得た。回転円板の慣性エネルギーが,試験片の 吸収エネルギーよりはるかに大きく,この速度域での 試験による速度低下はほとんど無視できると考えられ る。

(4) 引張試験用受け金具の形状

実際に製作据付を終った時点で生じた問題のひとつ に引張試験用受け金具の破損があった。4.3 項で述べ た引張試験片を回転円板の爪に引掛けるための受け金 具が1回の衝撃で彎曲あるいは破断した。この状態は 試験片を用いず受け金具のみを打上げ装置により爪に 当てるいわゆる"空打ち"でも観察された。受け金具 が瞬間的に高速運動するために生じた"慣性力"が作 用するためと考えた。実用上,40m/sの試験速度で 5回以上の使用に耐えることを必要条件として,受け 金具の改造を行った。材料の強度を上げるためにより

76

(294)



試験条件:速度40%で試験片を切らず空打ち.

١

NO.	断面形状	重量	材质	挽み	傷	小い。	備考
1	30	2,049	SKS3	mm 4,0	有	魚	初期設計品
2	15	1,020	S45C 調 領	14.3	有	魚	
3	15	1,0 20	S45C 高周波燒入	8.2	魚	有	
4	15	1,0 20	SCM4 高周波焼入	7.9	*	有	
5	15 <b>-</b>	1,020	SKS3	破断	魚	有	
6		1,4 30	S45 C 調傾	2.0~ 2.3	有	魚	打上金貝変形
7		1,800	S45C 调 傾	9.5	有	無	
8	30 40	2,314	S45C 词质	2,3~ 2.4	有	無	打上金具变形
9	32	2,300	SCM4	<2.0 (5圓)	有	魚	採用品 (図-5 参照)

図-17 受け金具(ブロック)の改良試験結果

強い材料の使用と熱処理条件を変えた。また,受け金 具の重量を軽減することおよび曲げ応力を小さくする ためにいくつかの形状寸法をもつ受け金具の試作試験 を行った。結果を図-17に示す。一方東工大で使用さ れている受け金具の形式寸法と重量および爪の間隔で 本試験機へ換算した。以上の結果から前述の受け金具 (図-6)を採用した。

40m/s の速度で5回のテストを行った結果, 撓み 量は数mmで, 使用に耐え得るものと判断した。

1

#### (5) 騒音試験結果

試験機引渡し後,建屋および試験機の基礎を担当した関東地方建設局の方から試験機の騒音測定を行うよう申し渡された。設計段階では安全対策については十分検討したが,騒音については具体的な要求値を示さなかった。しかし測定結果は良好であり,最高速度で運転中に指示騒音計(日本電子測器㈱SCP-21)で測定した結果は実験室から10m離れた地点で 63dBで,これはほとんど暗騒音とみなせるものである。し

77

かし地下壕では 102dB, 実験室内で 93dB であった が,両者とも壁には無響塗装がほどこされていないの が欠点であった。

# 10. 結 言

これまで述べてきたように、本試験機は材料の高速 度衝撃試験を精度良く、能率的にかつ安全に行うこと ができる特徴をもつものである。

本試験機を計画するにあたって、御指導ご協力を賜 った東京工業大学中村正久教授、堀江史郎技官に厚く お礼を申し上げます。また、建屋の建設に当った建設 省関東地方建設局の方々、試験機の製作を担当した萱 場工業㈱の方々、建設にご指導ご鞭撻をいただいた船 舶技術研究所安藤所長をはじめ関係各位に深く感謝い たします。

### 参考文献

- 例えば、作井誠太他、"軟鋼の低温における衝撃 引張特性"鉄と鋼、1963、第49年・1号 pp.55 ~62.
- 2) 例えば, A. K. Shoemaker and S. T. Rolfe, "The Static and Dynamic Low-Temperature Crack-Toughness Performance of Seven Structural Steels", Engineering Fracture Mechanics, 1971, vol. 2, pp. 319-339.
- 3) ASME Boiler and Pressure Vessel Code, Section, Ⅲ Appendix G, 1972.
- E. Dürrwächter, "Einfluß der Belastungsgeschwindikeit auf das Zähigkeitsverhalten", Schweiss Technik, 1970, 20.8, pp. 367-369.
- 5) 小倉信和, "マンガンシリコン高張力鋼の大型シ ャルピー衝撃試験"溶接学会誌,昭和31年,25 巻5号, p.64.
- E. A. Lange and F. J. Loss, "Dynamic Tear Energy-A Practical Performance Criterion for Fracture Resistance", ASTM STP 466, 1970, pp. 241-258.
- R. Roberts and G. V. Krishna, "An Alternate Measure of Fracture Toughness", Engineering Fracture Mechanics, 1977, vol. 9, pp. 87 -93.
- 8) W. S. Pellini and F. J. Loss, "Integration of Metallurgical and Fracture Mechanics Concepts of Transition Temperature Factors Relating to Fracture-Safe Design for Structural Steels", NRL Report 6900, 1969.
- H. Kolsky and L. S. Douch, "Experimental Studies in Plastic wave Propagation", Journal of Mechanics and Physics of Solids, 1962, vol. 10, pp. 195-223.

- 河島佑男他, "高圧空気源を用いた高速衝撃試験 機の試作"九大工学集報,昭和39年,第37巻・2 号, pp. 155-160.
- R. M. Davis, "A Critical Study on the Hopkinson Pressure Bar", Philosophical Transaction of Royal Society of London, 1948, A 240, p. 375.
- 12) 河田幸三, "固体の高速および超高速衝撃と宇宙 工学的関連"航空学会誌, 1963, 第11巻・112号, pp. 121-135.
- 13) M. Manjoine and A Nadai, "High-Speed Tension Tests at Elevated Temperatures", Proceedings of ASTM, 1940, vol. 40, pp. 822 -839.
- 14) D. S. Clark and P. E. Duwez, "Diccussion of the Forces Acting in Tension Impact Tests of Materials", Journal of Applied Mechanics, 1948, pp. 243-247.
- 15) 作井誠太,中村正久,布村成具,"高速衝撃試験 機による鉄鋼材料の引張特性" 鉄と鋼,第46年 3号,pp.234-235.

### 附 録

各計測記録計の性能仕様

- (1) ロータリエンコーダ(小野測器, RP-111-CO) 発光ダイオード 光源 受光素子 フォトトランジスタ 発振数 1200P/R, および 1P/R 20kHz 応答周波数 分割精度 1ピッチ10%以下 2 方形波列 出力信号波形 最高回転数 4000rpm 使用温度 -5°C ~50°C
- (2) レシオマルチプライヤー(小野測器, TH102) 入力信号 0.1~20V rms 正弦波または矩形波 入力周波数 50Hz~100kHz
   出力信号 "1":+10V±2V, "0":+0.5V 以下
   比率設定 0.9999~0.0001および 1,4 桁 使用温度 -5℃~+45℃
- (3) デジタル回転計(小野測器, TM-133)
   計数速度 150kHz
   発振器周波数および確度 1 MHz, ±3×10<sup>-5</sup>/day
   表示方式および桁数 記憶表示, 5 桁
   測定範囲 1~15,000rpm
   測定時間 1 sec (60P/R)

78

(296)

使用温度 -10~+50℃

- (4) デジタルスピードリレー(小野測器, G R 101)
  基準発振器,水晶発振器 1 MHz
  測定時間 1 sec
  測定範囲 0.1~100,000rpm
  計数方式 2 進化10進
  計数範囲 4 桁,0000~9999
  設定方法 上,下限 2ch.,4 桁
  温度範囲 -10~+55℃
- (5) デジタルプリンタ(小野測器, RQ-335)
   印字速度 約350m sec(約3行1 sec)
   印字桁数 19桁(内単位,文字3桁)
   データ入力 4 要素2進化10進符号化信号
   記録紙 幅80mm,長さ25m折畳紙
- (6) ロードセル用増幅器(日章電機, AM-5S) 適用ロードセル 350~1000Ωフルブリッヂ形式 印加電圧 DC10V 平衡調整範囲 350Ωに対して±2% 入力電圧範囲 0~±1000mV
   電圧増幅度 最大にて約400倍 感度変化 測定値の0.03%/℃以内 応答特性 約45kHz/-3dB以上(最大増幅度) 使用条件 温度:0~40℃,湿度:90%以内
- (7) 光電式微小変位計(Zimer 社, 200X) 変位範囲 10mm full scale (0.5~100mm) ゲージレングス 70mm (0~100mm) 分解能 full scale 0.008% (10kHz)~0.45% (W. Band) 400kHz (-3dB A, B の単一出力) 応答性 0~100kHz(歪出力)  $\pm 0.2\%$  of range 直線性 ±5.0V full scale A, B 出力 出力 ±10.0V full scale 歪出力 出力インピーダンス 50Ω(A, B 出力) **0.02**Ω(歪出力) 温度 10~50℃
- (8) 制御用温度計(千野 DS121)2位置式 測定方式 熱電式一電位差計方式
   目盛長さ 有効長さ140mm

T

指示精度 利定範囲の ±1.0% 不感度範囲 測定範囲の 0.2% 平衡時間 全目盛移度約 5 sec

- (9) 記録用温度計(千野 EK-100) 測定方式 熱電式一電位差計方式 目盛長さ 180 m m 指示精度 測定範囲の ±0.5% 測定範囲の ±0.1% 不感度範囲 平衡時間 全目盛移動約 2 sec 6箇所 記録箇所数 6箇所,6色印点記録 記録方式 250/500 mm/h 2 段切換 記録紙繰出速さ 印字切換時間 5 sec
- (10) ディジタルデータレコーダ(理研 TCDE-4000 S)
  チャンネル数 2 ch.
  入力電圧 ±0.05~50V full scale
  記憶容量 各 7 bit 4096 Word
  サンプリングタイム 0.05µsec~0.25m sec/word, 12 steps
  (11) シンクロスコープ(岩通 DS-5016)
- 周波数帯域幅 DC結合のとき, DC~1 MHz AC結合のとき, 4Hz~1 MHz 入力電圧 50µV/cm~10V/cm 有効管面 80mm×100mm 撮影装置 UP-11 ポラロイドカメラ付
- (12) X-Y-Tレコーダ(横河 TYPE3078)
   入力数 X軸1, Y軸2, (2ペン型)
   入力範囲 0.1mV/cm~10V/cm (16レンジ)
   時間軸 0.1~10sec/cm, 直線性±2%
   有効記録幅 250mm×250mm
   許容差 有効記録幅の±0.3%,
   検出感度±0.15%
- (13) 穿孔用インタフェース(理研ITC-1)
   入力 2進, 10 bit
   アドレス 4999 Word/ch
   チャンネル 2 ch.
   スピード 1 step 50msec Max
   パンチング方式 ファコムコード

79

(297)