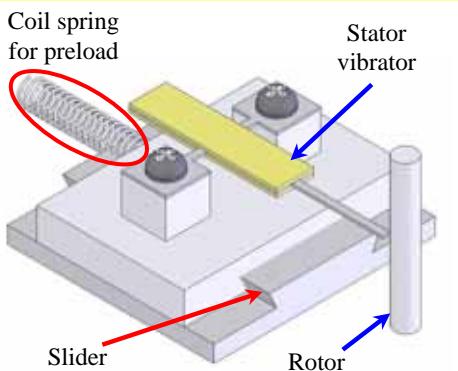


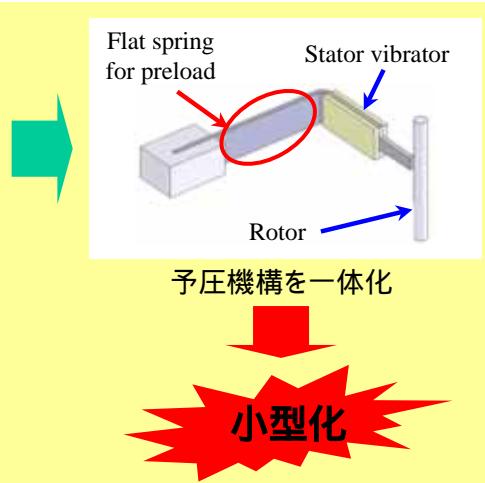
超音波アクチュエータ用 L字型振動子の振動特性

川嶋 伸明 関 舞子 青柳 学 (室蘭工業大学) 石黒 稔 (フジノン) 田村 英樹 (山形大学・工学部)

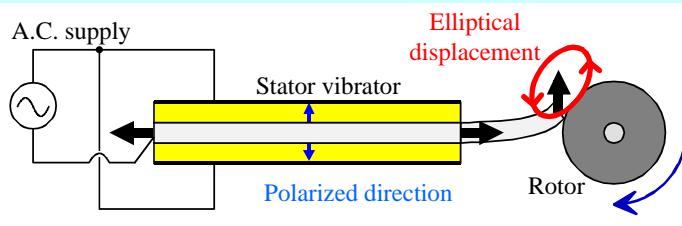
1.研究背景



従来の突っつき型超音波モータ



2.動作原理



ステータ振動子に
交流電圧を印加
ステータ振動子が
伸縮振動を起こす

伸びる 縮む
先端がロータを送り出す
ロータが回転する

6.振動子の電気的特性

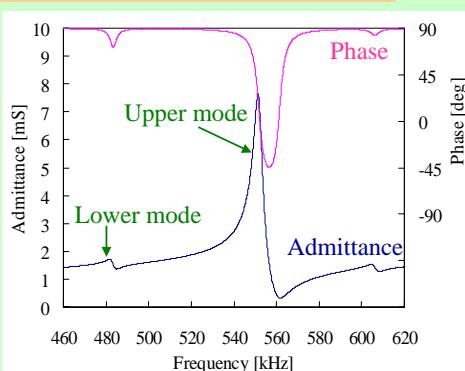


Fig. Simulated input admittance characteristics.

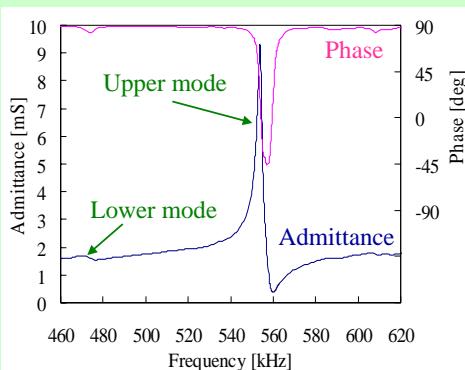
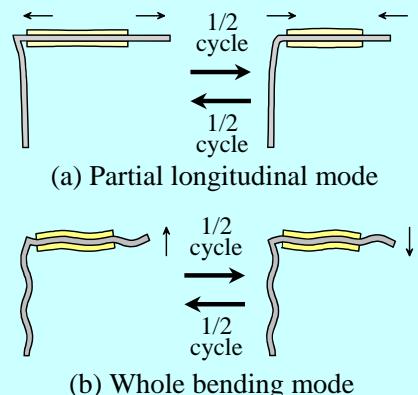


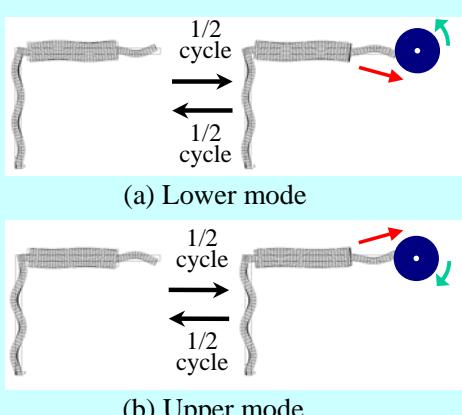
Fig. Measured input admittance characteristics.

3.使用する振動モード



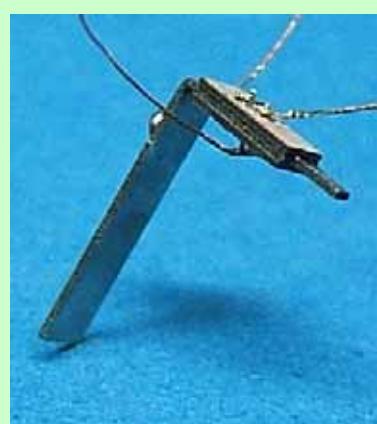
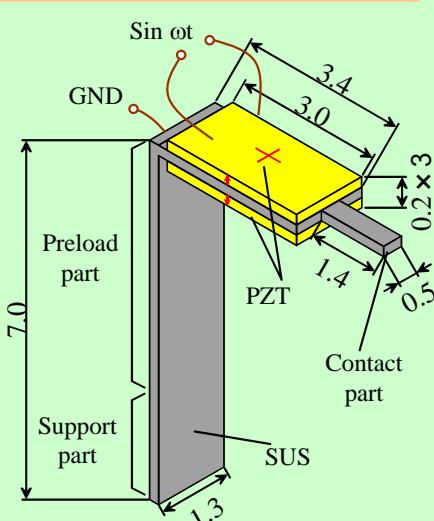
結合

4.結合振動モード



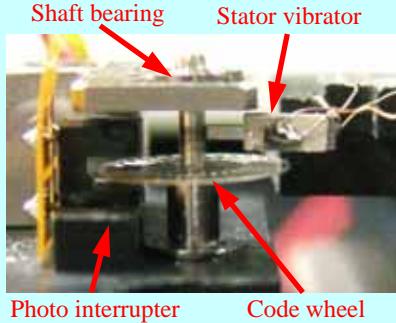
双方向の回転が
可能

5.ステータ振動子の構成



電極表面に極細のエナメル線を
はんだ付けしている

7. 実験装置概観



11. 振動特性

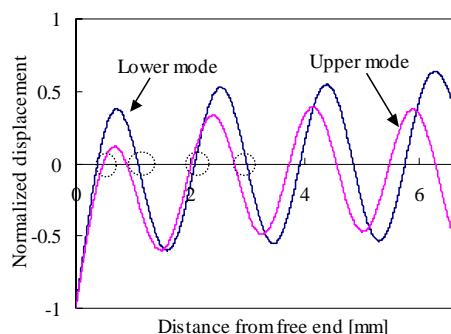


Fig. Distribution of bending displacement on support part and preload one.

節のみを支持した場合でも振動状態に変化
↓
支持の影響大

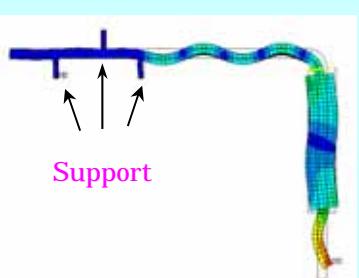
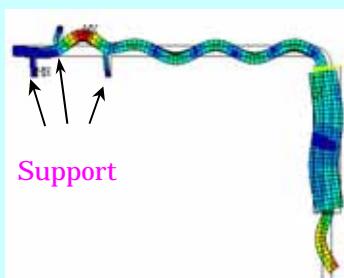


Fig. Upper vibration mode of stator vibrator supporting at three points.

12. 支持長さによるアドミタンス特性の変化

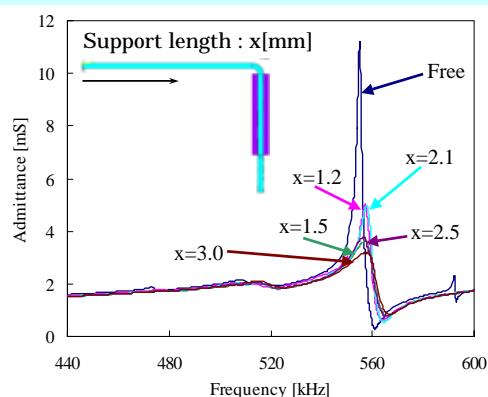


Fig. The shift of electrical characteristics by support lengths.

振動子端から x [mm]だけ挟み込んで支持

- 固定する長さを長く取る程、Qが下がる
- 節に近い位置まで固定した方がQの低下がある程度抑えられる

モードによる特性の差が大きい

13. まとめ

最大で約500rpsの高速回転と双方向の回転を可能とする小型の超音波スピンドルモータが実現できた。

今後の課題

- モード結合度の改善
- 駆動電圧の低電圧化
- 予圧特性の明確化
- 支持方法の再検討

8. 接触位置による特性変化

駆動電圧: 20[Vp-p]
駆動周波数 Upper mode: 560.6[kHz]
Lower mode: 477.4[kHz]

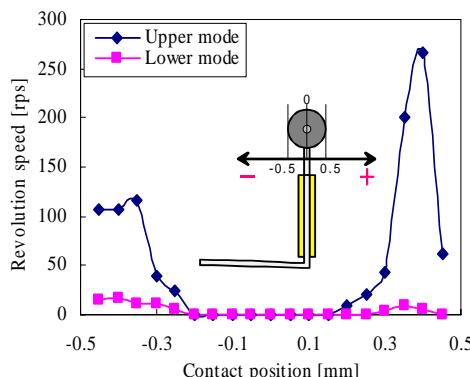


Fig. Relation between contact position and revolution speed.

9. 予圧-トルク特性

駆動電圧: 20[Vp-p]
駆動周波数 Upper mode: 569.8[kHz]
Lower mode: 530.2[kHz]

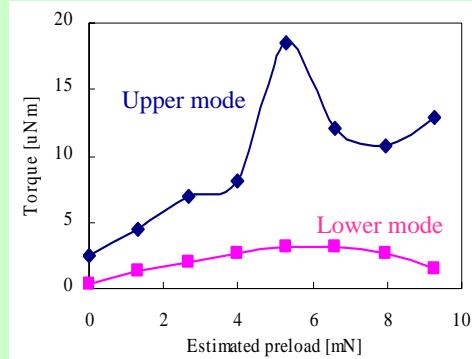


Fig. Preload vs torque characteristics.

Upper modeにおけるトルクの急上昇

振動子の変形による特性変化？

10. 過渡特性と速度トルク特性

共通の節が存在しない

Lower modeにおいて
0.38mm
1.09mm
2.08mm
2.99mm
の位置に節を確認

駆動電圧:
20[Vp-p]
駆動周波数
Upper mode:
552.0[kHz]
Lower mode:
487.0[kHz]

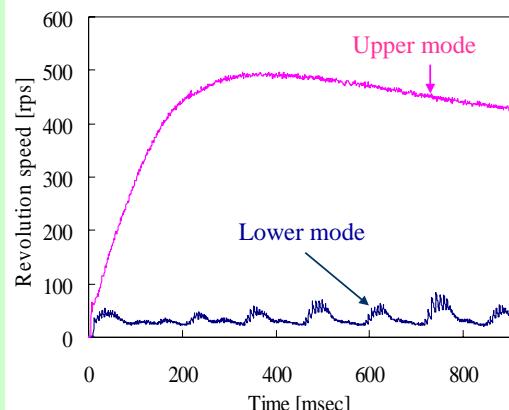


Fig. Transient characteristics of revolution speed.

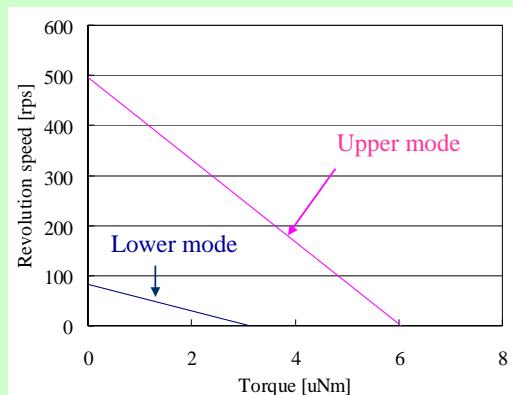


Fig. Load torque - revolution speed characteristics.