

やってはいけない線形解析の定義・落とし穴

線形解析の注意点

変位・固定条件の間違い

応力の見方も・・・

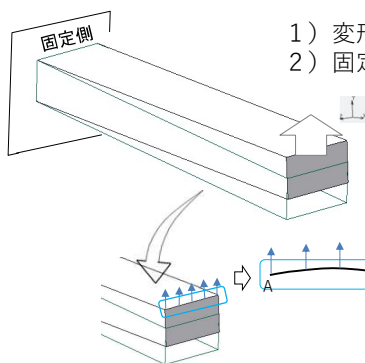
モデル簡略化による課題

樹脂ブーツの解析でのバンド固定

変位・固定条件の間違い

梁の変形解析、最も簡単な解析です。

- 1) 変形条件を下方方向に変位条件で与えていませんか？
- 2) 固定側、完全固定($x=y=z=0$)としていませんか？



それは本当に正しい条件ですか？

- 1) 変位を $y=0.1\text{ mm}$ とした場合、**本当に直線状に並ぶと思いますか？**
 0.001 mm の変位の差でも、**反力は大きく異なるので**
そのように変形させることは至難の業です。

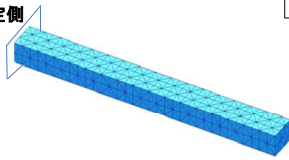
一定の変位にはならないものを
変位拘束で解析すると大きな誤差が出ます。

- 2) 固定条件：金属を完全固定する治具が存在すると考えますか？

モデルやソフトの癖も存在します。

変位・固定条件の違い

固定側

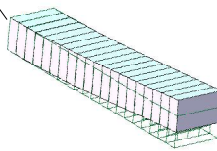


テトラ（4面体）1次要素では
正解が得られないことは周知のこと。



テトラ（4面体）2次要素は
正解が得らるモデルです。

固定側



ソフトに癖があるので、

では、ヘキサ（6面体）要素で
正解は得られますか？

残念ながら
デフォルトの条件では正解は得られません。

次ページ以降、参考資料を示す。

もっとも単純な梁の変形・固有値解析

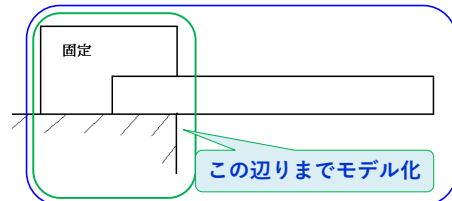
では実験値と一致しますか？

全体をモデル化

6面体要素で
解析



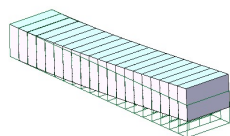
ここだけモデル化したら
合わない



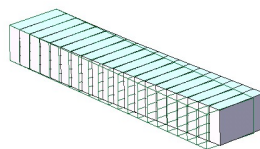
この辺りまでモデル化

金属の完全拘束はありえない

縦曲げ1次



横曲げ1次



固有値解析もSI系で
ton/m³などの回答得たことは？

正しくは

$$N \cdot \text{sec}^2 / \text{mm}^4$$

様々な固定要件・拘束条件

プーリーダンパー形状



ボルト固定は？

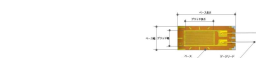
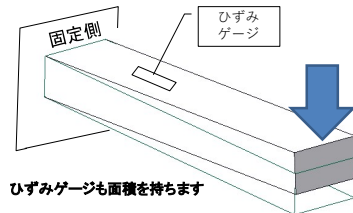
金属の解析をするのか
ゴムの解析をするかで異なる。



1/2モデル、1/4モデルでの
対称面は変位で与えて良い。

変位も場合によっては**分散荷重の
方が正解が**あられる。

応力・変形解析も・・・

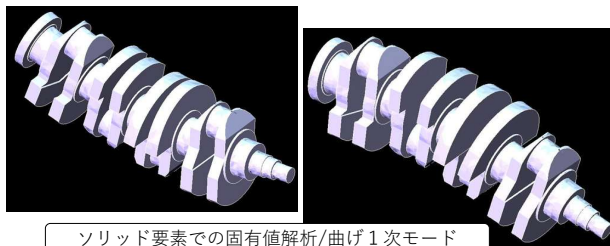


測定結果との比較は、位置やメッシュのサ
イズのアンマッチで合致しないと勘違い。

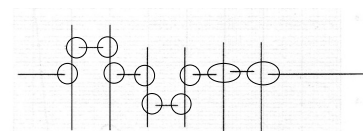
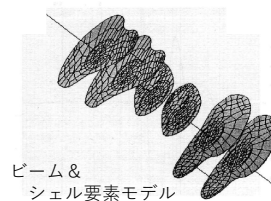
**解析モデルとゲージ位置、面積
マッチしていますか？**

モデル簡略化による課題

クランクシャフトの剛性、振動解析



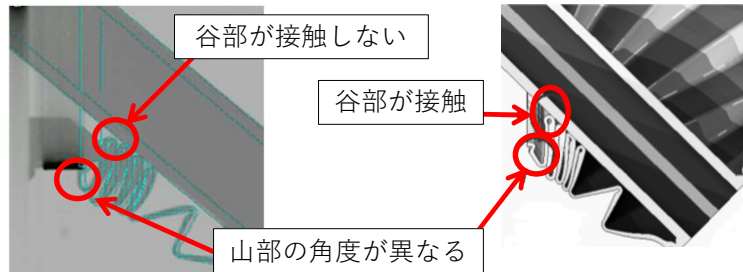
今はハードウェアの能力が格段に向上したのでソリッドで十分解析が可能。
しかし、**モデルが肥大化した場合にこの方法が有効になり、
手法を確立しておく必要がある。**



シェル要素は厚みを持つため、直接結合させると
ビームとシェル部の剛性と質量がダブってしまう。

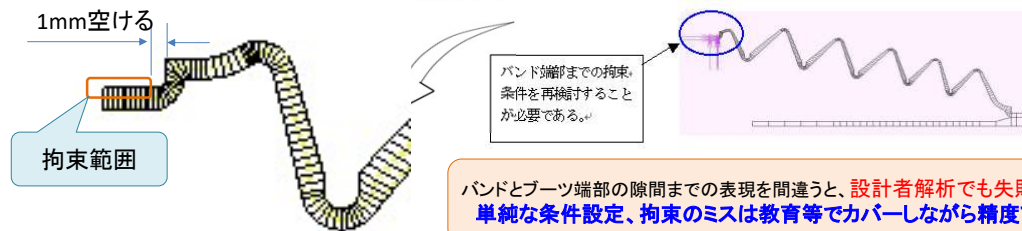
拘束条件失敗の一例

等速ジョイントブーツの変形解析



原因)

拘束条件：シール部端部まですべて拘束している為



バンドとブーツ端部の隙間までの表現を間違えると、設計者解析でも失敗することがある。
単純な条件設定、拘束のミスは教育等でカバーしながら精度アップできます。

モデリングの勘違い

モデリング・メッシング
の注意点

要素タイプ選択の落とし穴

平面応力と平面ひずみ

見たいところを見るメッシング

どこまで細かく

要素タイプ選択の落とし穴 - 2次元要素に注意 -

勘合代

ブッシュ
1/2モデル

圧入・勘合解析

絞り解析

軸平面モデル

穴あき台形ゴム形状 防蝕材形状 ワイパー断面形状

鉄道用レール

軸対称モデル
これを選ぶのは簡単

平面ひずみと平面応力要素の違い

平面ひずみとは無限に奥行きがある場合、その中央で厚みの影響を受けない部位、平面応力とは厚みの影響を受ける場合で選択。

おのずと要素選択が可能。

ワイパー、レールは平面ひずみになるが、端は平面応力での解析

注意：MARCのように超弾性の平面応力を持たないと考えられるものも金属（#3）要素でのアップデートラグランジェ法で可能になる。

見たいところを見るためのモデリング

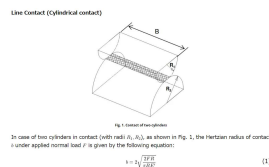
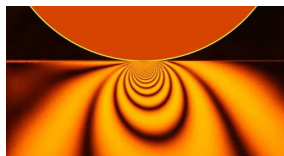
線形解析でこの解析はできないかもしれませんが、考え方は基本、同じです。

1. ヘルツの解析

接触幅は数ミクロン、その幅が確認できるサイズのメッシュ

Hertzian contact equations for elliptical, spherical and cylindrical contacts

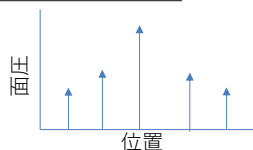
<https://www.tribonet.org/wiki/hertz-equations-for-elliptical-spherical-and-cylindrical-contacts/>



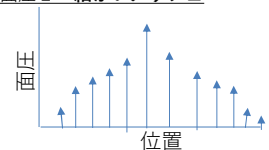
対称面と考えても



面圧 1：粗いメッシュ



面圧 2：細かいメッシュ



ゴム製品でも細分化メッシュ

ワイパーの接触幅・面圧解析

接触幅表現

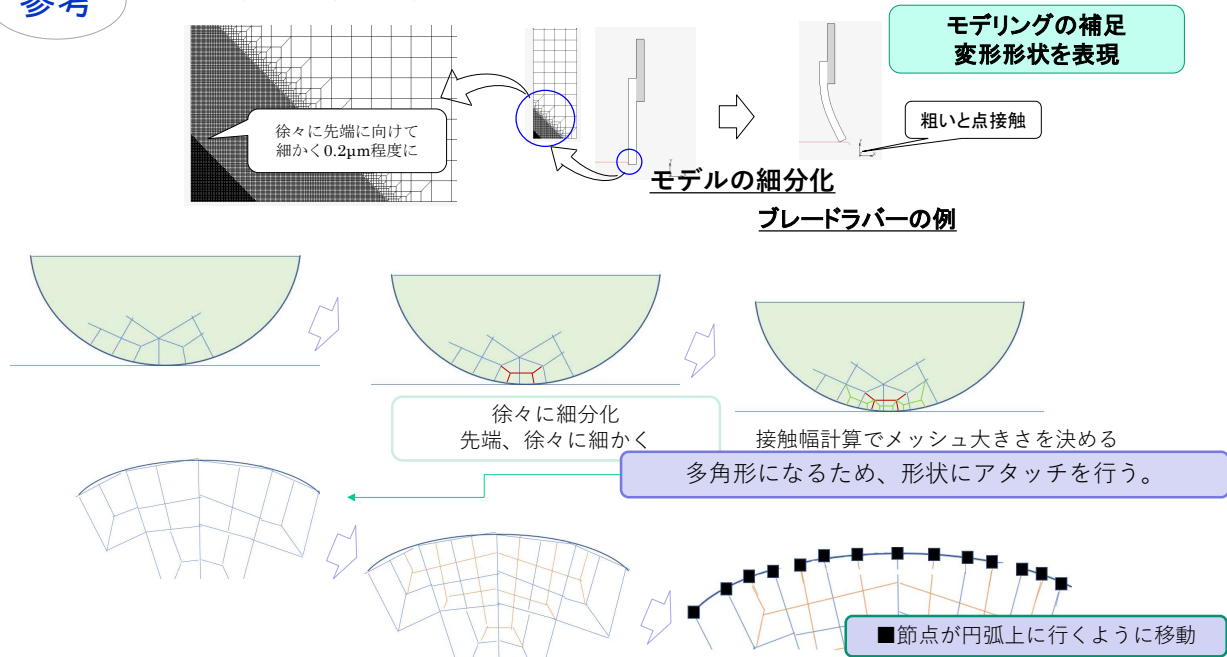
接触幅10μm前後

面圧200atm以上

摩擦の差が無ければ反転なし

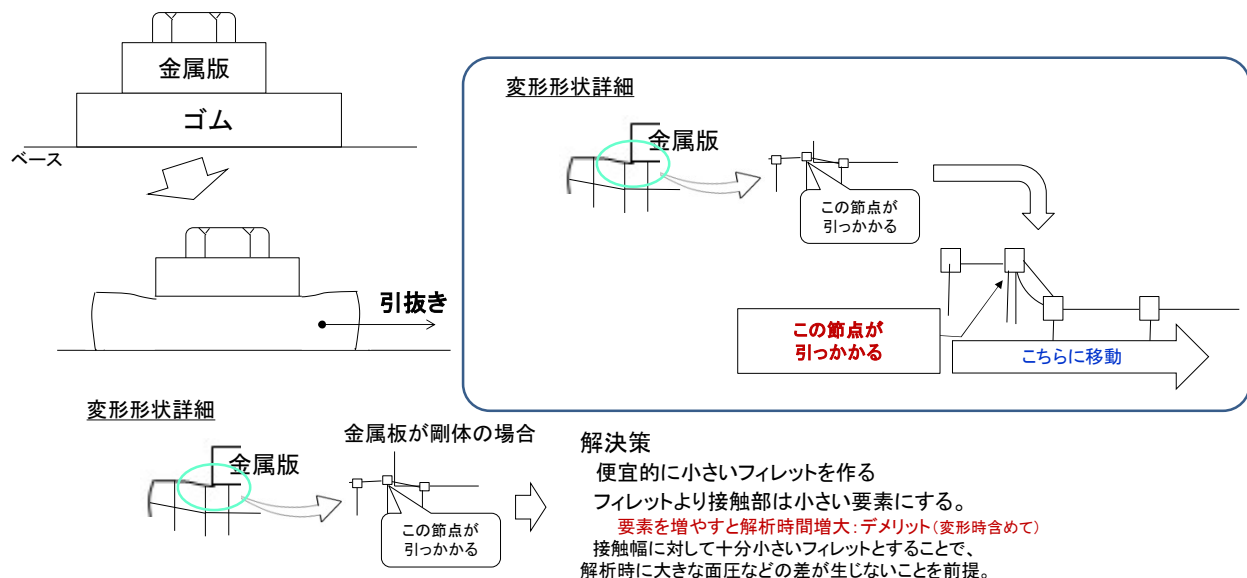
参考

メッシングのテクニック



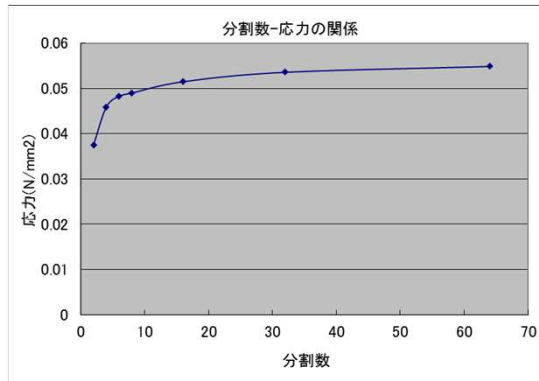
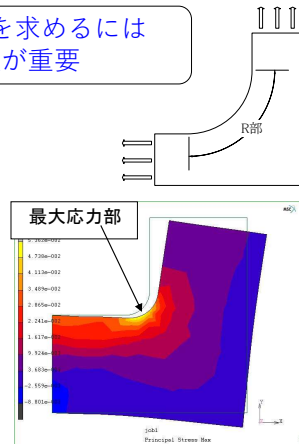
参考

接触問題におけるエッジの影響



見るためのメッシング -フィレットと分割数の関係-

正しい応力を求めるには
分割数が重要



一定分割数以上で飽和、解析時この辺を決めて比較する。

非線形材料の落とし穴

材料定義の真実

ひずみエネルギー密度関数の真実

どの領域のデータが有効か？ すべての領域を使うことが混乱を招く。

粘弾性定義の真実

どこまで細かく

粘弾性データの効果、効力は・・・

ポアソン比、体積弾性率、質量密度

解析用

ひずみエネルギー密度関数表現の真実

ひずみエネルギー密度関数はすべての領域を精度よく表現できるほど万能ではないため、優先順位をつけて製品ターゲットでデータを採るべきです。

簡易版のポイントをまとめたもので、[解析用お役立ち資料 | 寺子屋2018 \(terakoya2018.com\)](https://terakoya2018.com)

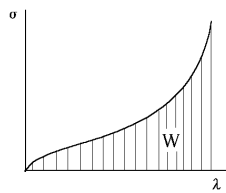
ひずみエネルギー密度関数表現の真実をご参照ください。

寺子屋/CAE解援隊

連絡先 hagi@terakoya2018.com
080-2230-8785

ひずみエネルギー密度関数について

基本式

エネルギー $W = W(I_1, I_2, I_3)$ 

伸張試験概要

$$\begin{aligned} I_1 &= \lambda_1^2 + \lambda_2^2 + \lambda_3^2 && \text{[対角線効果]} \\ I_2 &= \lambda_1^2 \lambda_2^2 + \lambda_2^2 \lambda_3^2 + \lambda_3^2 \lambda_1^2 && \text{[面積効果]} \\ I_3 &= \lambda_1^2 \lambda_2^2 \lambda_3^2 = 1 && \text{[体積効果]} \end{aligned}$$

伸張比 $\lambda = 1 + \varepsilon$ として表現

主な表現式

1) Mooney高次式 $W = C_{10}(I_1 - 3) + C_{01}(I_2 - 3) + C_{11}(I_1 - 3)(I_2 - 3) + C_{20}(I_1 - 3)^2 + C_{30}(I_1 - 3)^3$

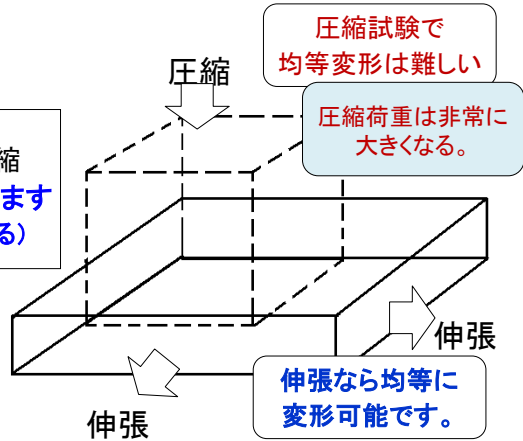
2) O g d e n $W = \sum_{i=1}^n \frac{\mu_i}{\alpha_i} (\lambda_1^{\alpha_i} + \lambda_2^{\alpha_i} + \lambda_3^{\alpha_i} - 3)$

3) Arruda-Boyce $W = nk\theta \left[\frac{1}{2}(I_1 - 3) + \frac{1}{20N} \left(I_1^2 - 9 \right) + \frac{11}{1050N^2} \left(I_1^3 - 27 \right) + \frac{19}{7000N^3} \left(I_1^4 - 81 \right) + \frac{519}{673750N^4} \left(I_1^5 - 243 \right) \right]$

製品は、ほとんどが圧縮なのに
材料試験は、なぜ引張試験なのか？

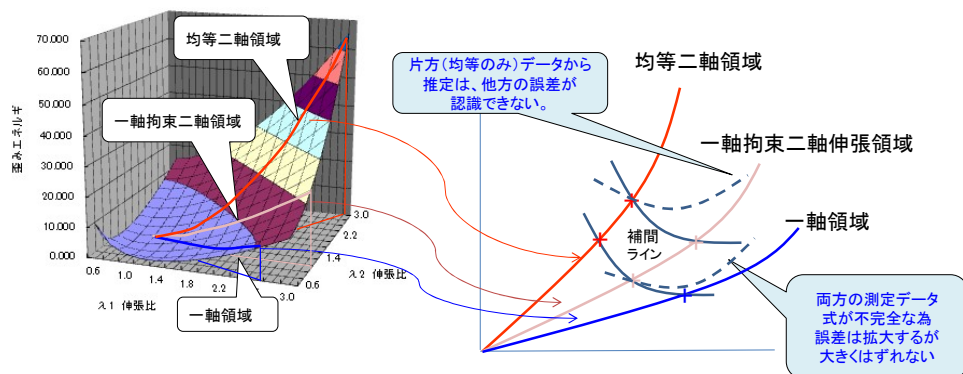
ゴムの非圧縮性
 $I_3 = \lambda_1^2 \lambda_2^2 \lambda_3^2 = 1$

二方向を引っ張ると、一方が圧縮
エネルギー関数を明確に定義できます
(全ての方向の伸張比 λ が定義できる)



よく質問を受けますが、どの表現関数を使っても
元のデータが同じなら、解析に予測精度は同等です。式の優劣はありません。

エネルギー関数導出の落とし穴

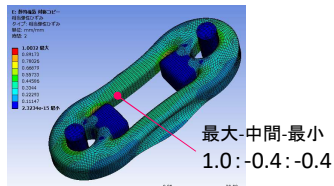


二軸均等伸張データで予測できるのは、風船のような製品
割合は少ない

2方向に均等に伸張する製品は
ゴム製品でも少ない
⇒ あまり均等二軸伸張の領域データは使用しない

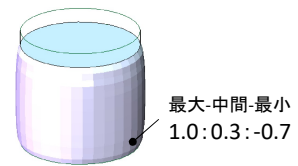
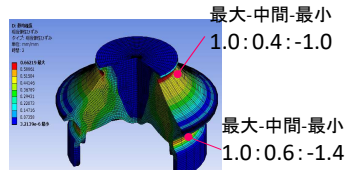


単軸試験が有効

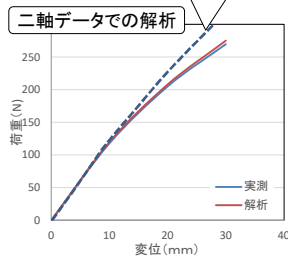
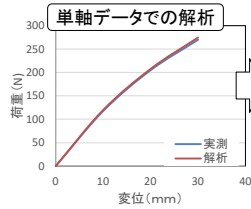
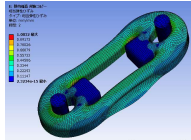


一軸拘束二軸伸張試験が有効な理由

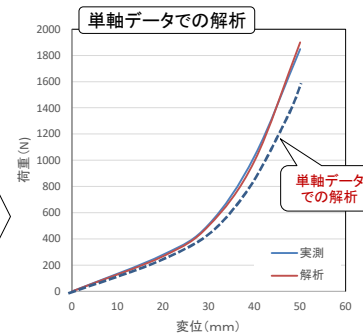
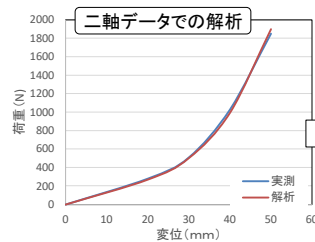
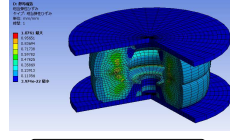
最大-中間-最小主ひずみ成分 をみれば一目瞭然



マフラーマウントの変形解析

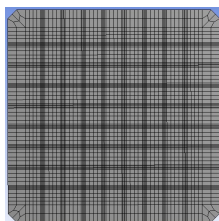


クッションラバーの変形解析

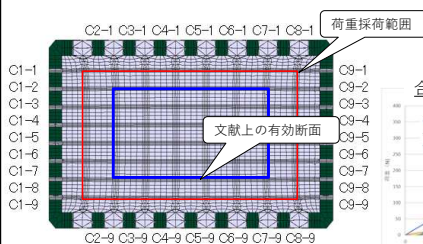
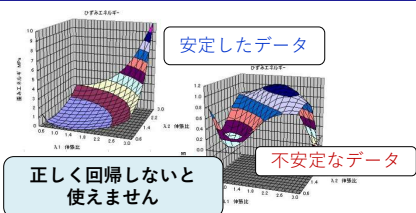
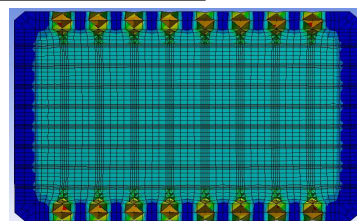


二軸測定時の有効断面の検証

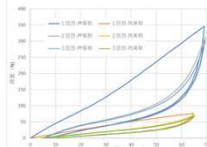
変形前初期形状



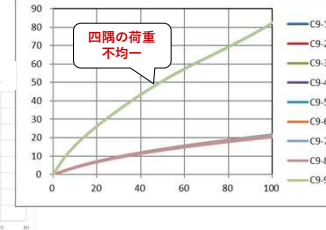
伸張形状 (ひずみ表示)



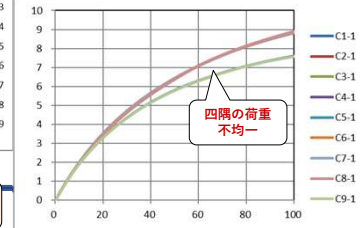
合力-1~3回目の荷重



伸張側チャック荷重



拘束側チャック荷重



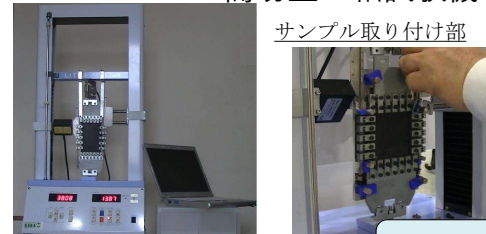
四隅の荷重を採らず、有効断面で処理することが重要です。

二軸試験機の比較と変形について

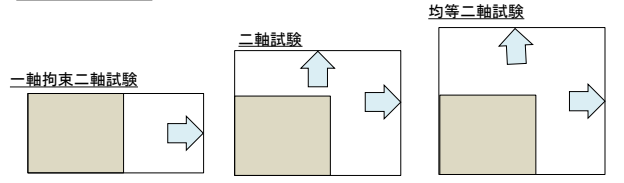
従来の二軸試験機



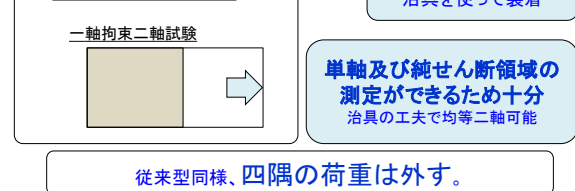
簡易型二軸試験機



二軸試験・変形概要



簡易型二軸試験・変形概要



縦型の為、
治具を使って装着

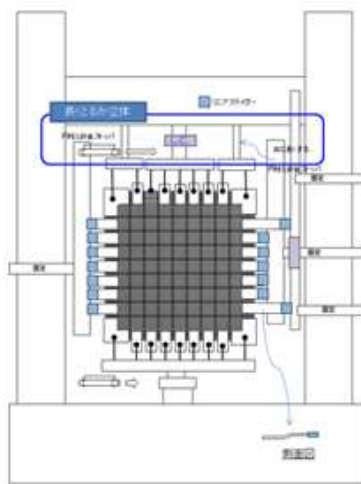
単軸及び純せん断領域の
測定ができるため十分
治具の工夫で均等二軸可能

従来型同様、四隅の荷重は外す。

従来の試験機は、横置き型・大型 非常に高価(1千万円程度)なのに対して4分の1以下の価格で
必要な試験ができるため、有効な手段になりうる。

21

簡易二軸試験機(単軸試験機へのアタッチメント)



リニアスライダーを利用した
アタッチメント

単軸及び純せん断領域の
測定ができるため十分
治具の工夫で均等二軸可能

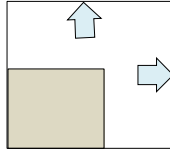
既存の試験機に取り付けることで、試験機購入額の節約可能

リニアスライダー強度を確認、側面に記録用ロードセルを設置
設計&制作にトライしてみませんか

一軸拘束二軸伸張試験では2本の特性データが必須？

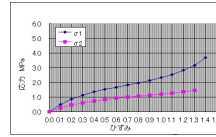
均等二軸試験であれば、2方向同じひずみvs反力となり1本の特性

均等二軸試験



一軸拘束二軸伸張試験では、2方向の反力が異なる。

一軸拘束二軸試験



2方向の特性から

$$\frac{\partial W(I_1, I_2)}{\partial I_1} = \frac{1}{2(\lambda_1^2 - \lambda_2^2)} \left[\frac{\lambda_1^3 \sigma_1}{\lambda_1^2 - (\lambda_1 \lambda_2)^{-2}} - \frac{\lambda_2^3 \sigma_2}{\lambda_2^2 - (\lambda_1 \lambda_2)^{-2}} \right]$$

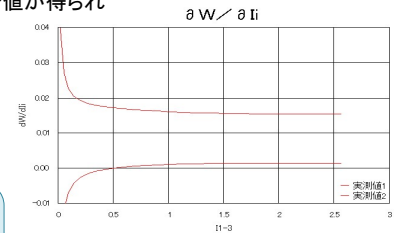
$$\frac{\partial W(I_1, I_2)}{\partial I_2} = \frac{1}{2(\lambda_1^2 - \lambda_2^2)} \left[\frac{\lambda_1 \sigma_1}{\lambda_1^2 - (\lambda_1 \lambda_2)^{-2}} - \frac{\lambda_2 \sigma_2}{\lambda_2^2 - (\lambda_1 \lambda_2)^{-2}} \right]$$

それぞれの微分線図から各係数を回帰で求める。

$$\begin{aligned} \partial W / \partial I_1 = & C_{10} + C_{11} (I_2 - 3) \\ & + 2C_{20} (I_1 - 3) + 3C_{30} (I_1 - 3)^2 \end{aligned}$$

$$\partial W / \partial I_2 = C_{01} + C_{11} (I_1 - 3)$$

エネルギーの微分値が得られ



2本の応力ひずみ（伸張比）線図が無いと、すべての係数が特定できない。
ソフトの中でどのような処理がされているかは不明ですが、
EXCEL標準回帰機能で求めることができます。