## 科学研究費助成事業

研究成果報告書

科研費

# 平成 30 年 6 月 2 1 日現在 機関番号: 10101 研究種目: 基盤研究(B)(一般) 研究期間: 2015~2017 課題番号: 15H03955 研究課題名(和文)60000 rpm,50 kWの出力を持つ大容量高速ペアリングレスモータの開発 研究課題名(英文)Development of a High Speed and High Power Bearingless Motor with 60000 rpm and 50 kW 研究代表者 竹本 真紹(Takemoto, Masatsugu) 北海道大学・情報科学研究科・准教授

研究者番号:80313336

交付決定額(研究期間全体):(直接経費) 12,700,000円

研究成果の概要(和文): 近年,省エネルギー・省資源対策などから,モータへの高効率化・高出力化の要望 が年々高まっている。その解決策として注目されているのがモータの高速化である。特に,大容量モータの高速 化への要望は極めて強い。そこで,電動機と磁気軸受の機能を一体化したベアリングレスモータが注目されてい ろ

る。 本研究では,損失密度に基づいたベアリングレスモータの構造最適化を行い,大容量高速ベアリングレスモー タを実現するために欠かせない低損失密度を実現できる構造を提案した。そして,大容量高速ベアリングレスモ ータの試作機を開発し,提案構造の有効性を実験により検証した。

研究成果の概要(英文): In recent years, from the viewpoint of energy saving, demands for higher efficiency and higher output to electric motors are increasing year by year. The solution to this demand is to speed up the motor. In particular, there is a strong demand of high rotation speed for large output motors. Therefore, bearingless motors (BeIMs), which integrates functions of an electric motor and a magnetic bearing, have been proposed and developed. This research proposed the novel structure realizing low loss density, which is essential for a

This research proposed the novel structure realizing low loss density, which is essential for a high speed and high power bearingless motor, by means of optimizing the structure of the bearingless motor based on loss density. In addition, the prototype machine with the proposed structure was developed, and the effectiveness of the proposed structure was verified by experiment and analysis.

研究分野: 電気機器

キーワード: 省エネルギー 省資源 高速回転 大容量 磁気浮上 ベアリングレスモータ

#### 1. 研究開始当初の背景

近年,省エネルギー・省資源対策などから, モータへの高効率化・高出力化の要望が年々 高まっている。その解決策として注目されて いるのがモータの高速化である。大型の空調 や冷凍設備といった大容量のターボ機械で は,高速化することによるシステムとしての 高効率化・小型化の効果が非常に高いため, 大容量モータの高速化への要望は極めて強 い。

そこで、 電動機と磁気軸受の機能を一体化 したベアリングレスモータが研究されてい る。ベアリングレスモータは、単体でトルク の発生と回転子主軸の非接触磁気支持を同 時に実現し、機械ベアリングや磁気軸受など の回転子主軸を支持するための構造を必要 としない。従って、高速化、高出力化、メン テナンスフリー化といった磁気軸受の利点 に加えて, 電動機と磁気軸受を併用した場合 よりもコストダウン,小型化,軸長の短縮に よる危険速度の向上, すなわち, さらなる高 速化などが期待される。このように、ベアリ ングレスモータは,近年高まっているモータ への高速化・高出力化の要求を、磁気軸受を 用いた場合よりも低コストで実現できる非 常に付加価値の高いモータである。

ベアリングレスモータは、このような優れ た利点を備えているため、ダルムシュタット 工科大学、スイス工科大学(ETH)、シェフ ィールド大学、韓国国立研究所、東京工業大 学、茨城大学、静岡大学、立命館大学などの 研究グループ、さらには、Robert Bosch GmbH(ボッシュ)社、Sulzer 社、(株) 荏 原製作所などの企業に所属する国内外の研 究者によって、盛んに研究・開発されている。

一方,大容量の高速モータは,一般的に出 力密度が高くなるため,それに伴い,損失密 度も高くなり,モータの発熱が大きな問題と なっている。そして,ベアリングレスモータ は,通常のモータに比べて高速化が容易であ るため,出力密度は非常に高くなることから, 発熱はより大きな問題となる。したがって, 大容量高速ベアリングレスモータを実現す るには,この発熱の問題を解決できる,すな わち,低損失密度化を実現できるモータ構造 が必要となる。しかし,大容量高速ベアリン グレスモータに対応できる適切なモータ構 造は提案されていない。

#### 2. 研究の目的

そこで、本研究では、損失密度に基づいた ベアリングレスモータの構造最適化を行い、 大容量高速ベアリングレスモータを実現す るために欠かせない低損失密度を実現でき る構造を提案する。その際、提案モータの設 計手法の確立も行う。そして、実際に、大容 量高速ベアリングレスモータの試作機を開 発し、提案構造の有効性を実験により検証す る。 3.研究の方法

以下の項目について,設計・解析・実験・ 検討及び考察を実施して行った。

- (1) 大容量に対応できる損失密度に基づいた モータ構造の最適化とその設計手法の確 立
- (2) 確立した設計手法を用いた、50 kW 大容 量高速ベアリングレスモータの設計と試 作機の製作
- (3) 50 kW の大容量高速ベアリングレスモー タを運転するためのドライブシステムの 製作
- (4) 50 kW 大容量高速ベアリングレスモータの の試作機の実験による提案モータの構造 や設計手法の有効性の検証
- 4. 研究成果
- 4.1 提案構造

表1は、上記項目(1)の検討を行うにあたり設定した要求仕様を示す。要求出力は50kWという大容量とし、その出力密度は15kW/Lという非常に高い値を設定した。そして、回転速度は60000 rpmという高速回転とした。

Table I. Target performance of the BelM

Target performance	
Rotational speed	60000 r/min
Output power (2 units)	Above 50 kW
Output power density	Above 15 kW/L
Suspension force per one unit	Above 70 N
Loss density	Less than 600 W/L
Rated motor current density	6 A/mm <sup>2</sup>
Rated suspension current density	8 A/mm <sup>2</sup>



Fig. 1. Cross-section view of a BelM with rated power density of 15 kW/L at 60,000 r/min.

Table II. Specification of the BelM per one unit

Stator outer diameter	141.0 mm
Rotor outer diameter	49.8 mm
PM thickness	7.4 mm
CF-bandage thickness	3.0 mm
Shaft length per unit	115.0 mm



and Bonded (S5B-17ME) PM.

完全非接触による磁気浮上運転を実現す るために、図1に示すように、2つのベアリ ングレスモータユニットをタンデムに接続 する構成とした。

したがって,60000 rpm という高速回転を 実現するには、回転子シャフトの1次曲げ周 波数が、1 kHz を十分な安全率を持って上回 らないといけない。したがって、コイルエン ドを含む1ユニットあたりのベアリングレス モータの全長は 115 mm 以下に制限される。 115 mm に全長が制限される中で分布巻き固定 子を採用することは、出力の低減を招くため、 提案構造では、集中巻き固定子を採用するこ ととした。 また,高速回転における損失密度を抑制す るために,0.1mm厚の電磁鋼板であるスーパ ーコア 10JNEX900 を固定子コアに採用した。 表2に1ユニットあたりの提案モータの諸元 を示す。

さらに、提案モータでは、大容量高速モー タで一般的に採用されるネオジム焼結磁石 の代わりに、磁石内に発生する渦電流損を抑 制できるネオジムボンド磁石を採用するこ とにした。図2は、磁石温度80℃におけるネ オジム焼結磁石(NMX-41SH, Hitachi Metal, Ltd.)とネオジムボンド磁石(S5B-17ME, Aichi Steel Co., Ltd)のB-H曲線を示す。

ネオジムボンド磁石の残留磁束密度は、ネ オジム焼結磁石に比べて 32.5%低い。したが って、ネオジムボンド磁石を採用することに よって発生するトルクと軸支持力の低下を 抑制するために、提案モータでは磁気ギャッ プ長を短くする。ネオジム焼結磁石を用いる 一般的な大容量高速モータでは、磁石内に発 生する渦電流損を抑制するために、磁気ギャ ップ長は長くする必要がある。一方、ネオジ ムボンド磁石は、低い電気伝導率を備えてい るため、磁石内に発生する渦電流損を強く抑 制できるため、磁気ギャップ長を短くしても 渦電流損はほとんど発生しない。

4.2 提案構造の有効性の検討 提案構造の有効性を検討するために、分布



(i) 2-4 pole, 36 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)



(i) 2-4 pole, 6 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)

(ii) 4-6 pole, 36 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)
(a) Distributed winding model



Motor U Motor V Motor W Suspension U Suspension V Suspension W

(iii) 6-8 pole, 72 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)



(ii) 6-8 pole, 9 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)
(b) Concentrated winding model



Motor U Motor V Motor W Suspension U Suspension V Suspension W

(iii) 6-8 pole, 9 slots, Nd bonded PM (magnetic gap length: 6mm)

Fig. 3. Cross-section view from the axial direction of comparative analysis models of bearingless motors.



(i) 2-4 pole, 36 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)



(i) 2-4 pole, 6 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)



(ii) 4-6 pole, 36 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)
(a) Distributed winding model



(ii) 6-8 pole, 9 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)
(b) Concentrated winding model



(iii) 6-8 pole, 72 slots, Nd sintered PM (magnetic gap length: 7mm)



(iii) 6-8 pole, 9 slots, Nd bonded PM (magnetic gap length: 6mm)

Fig. 4. Cross-section view from the radial direction of comparative analysis models of bearingless motors.

巻き固定子,集中巻き固定子,ネオジム焼結 磁石,ネオジムボンド磁石の4つの要素を変 更した6個のモデルについて解析を実施した。 これらの6個のモデルの解析は,表2に示す 諸元と表1に示す電流密度で実施した。 図3と図4は,それぞれ6つの解析モデル の構造を示す。4.1節で説明したように,提

案構造は, ネオジムボンド磁石を備えた6極 電動機・8 極軸支持構造であり, 9 スロット



集中巻固定子を持つ。そして,6mmという短 ギャップ長である。

図5は、6個の解析モデルのトルクと軸支 持力の解析結果を示す。軸支持力は約 70 N で等しい値となっている。そして, 集中巻き 固定子のモデルは、コイルエンドが短いため コアの積層厚を大きくすることができるこ とから、分布巻き固定子のモデルより大きな トルクを発生できる。すべてのモデルの中で, ネオジム焼結磁石を備えた6極電動機・8極 軸支持構造の9スロット集中巻固定子のモデ ルが 5.50 Nm で最大のトルクとなっている。 そして,ネオジムボンド磁石を備えた6極電 動機・8 極軸支持構造の 9 スロット集中巻固 定子の提案モデルが 4.43 Nm で二番目に大き なトルクなっている。ネオジムボンド磁石を 用いているにもかかわらず、提案モータは磁 気ギャップ長を短くすることで,二番目に大 きなトルクである。

図6は,6個の解析モデルの各損失の解析 結果を示す。電動機の極数が増加するにつれ て駆動周波数が増加するため,固定子の鉄損 が大きくなっていることが確認できる。また, 風損は,全体の構成の中でベアリングレスモ ータ部分が支配的であるため,積層厚が長く なる集中巻き固定子において大きくなって



Fig. 6. Analysis results of losses at rated rotation speed of 60,000

いる。一方,銅損は、コイルエンドが短いた め、分布巻き固定子より集中巻き固定子にお いて小さくなっている。そして、ネオジム焼 結磁石を用いる二つの集中巻き固定子のモ デルでは、渦電流損が非常に大きいため、回 転子の鉄損が特に大きい。したがって、提案 モータのモデルは、6 個の解析モデルの中で 全損失が最小となっている。

図7は,6個の解析モデルの回転子損失密 度、モータ全体の損失密度、出力密度をそれ ぞれ示す。分布巻き固定子のモデルは、銅損 が大きいためどのモデルもモータ全体の損 失密度が高い。また,ネオジム焼結磁石を用 いた集中巻き固定子のモデルは、回転子損失 密度が 3 kW/L 以上と極端に高い。提案構造 を含む3つのモデルにおいて,表1に示す15 kW/L以上の出力密度を達成している。しかし, 提案構造以外の2つのモデルでは,表1に示 す大容量高速運転を連続して実現すること はできない。なぜなら,モータ全体の損失密 度が 800 W/L 以上となっており,冷却できな いからである。したがって,提案構造のみが, モータ全体の損失密度が 600 W/L 以下となっ ており,そして,回転子損失密度が252.8 W/L と低い値になっているため、大容量高速運転 を連続して実現可能である。

図8は,6個の解析モデルの1ユニットあ たりの出力と総合効率をそれぞれ示す。4 個 の解析モデルが目標値を上回る1ユニットあ たり 25 kW 以上の高出力となっている。ネオ ジム焼結磁石を備えた6極電動機・8極軸支 持構造の9スロット集中巻固定子のモデルが 1 ユニットあたりの出力が 34.6 kW となり最 大である。しかし,上述したように,提案構 造のみが,1ユニットあたり25 kW以上の高 出力を実現しながら, モータ全体の損失密度 が 600 W/L 以下となっており大容量高速運転 を連続して実現可能である。したがって、提 案構造の効率は 96.3%となり, 6 個のモデル の中で最も高効率となっている。これは、回 転子の鉄損が小さく、各損失のバランスが良 いからである。









### 4.3 提案構造を用いた試作機の製作および 実験による有効性の実証

前節で示した構造最適化に基づいて導出 した「ネオジムボンド磁石を備えた6極電動 機・8極軸支持構造の9スロット集中巻固定 子の提案構造」の有効性を検証するために, 試作機を製作した。その際,モータ各部の詳 細設計について,パラメータ最適化を実施し, 提案構造の設計手法を確立した。

次に,提案する大容量高速ベアリングレス モータの駆動周波数は,60000 rpmの回転速 度において3 kHz と高周波になる。そのため, 高周波スイッチングが可能な次世代半導体 デバイスである SiC-MOSFET を用いた高性能 ドライブシステムを製作した。その際,コン トローラとして,高速演算が可能な TI 社製 の TMS320C6657 (1.25 GHz)という高性能 DSP も採用した。高性能 DSP と SiC-MOSFET の採 用により,3 kHz という高周波においても高 精度な電流制御が可能となっている。

製作した試作機および高性能ドライブシ ステムを用いて実機試験を実施した。前述し たように,試作機は2ユニットをタンデムに 接続した構造となっているため,1ユニット をモータ動作させ,残りの1ユニットを発電 動作させることで,通常実施することが難し い,高速回転下での実負荷試験を試作機単独 で実施することが可能な構造となっている。 この特長を活用することで、高速回転下にお ける試作機の運転性能と冷却装置によるモ ータ内の各所の冷却性能の測定を実施した。 さらに、測定結果と解析結果について、比 較・検証を行い、提案構造と設計手法の有効 性を明らかにした。

加えて、試作機は、高速回転を実現するた めに、低インダクタンスとなっていることか ら、インバータのスイッチングによるリプル 電流が通常の回転速度で回転させる一般的 なモータに比べて、原理的に大きくなる。こ の結果、電流リプルの増加によりスイッチン グ成分の鉄損が増大し、その分、高速回転機 で大きな問題となる発熱が大きくなる。そこ で、SiC-MOSFETを用いた高性能ドライブシス テムにより試験を実施し、スイッチング周波 数を向上することで、電流リプルに起因する スイッチング成分の鉄損が抑制可能であり、 モータの発熱を低減できることも明らかに した。

(研究代表者、研究分担者及び連携研究者に は下線)

〔雑誌論文〕(計1件)

 T. Matsuzaki, <u>M. Takemoto</u>, S. Ogasawara, S. Ota, K. Oi, and D. Matsuhashi, "Operational Characteristics of an IPM-type Bearingless Motor with 2-pole Motor Windings and 4-pole Suspension Windings", in IEEE Transaction on Industry Applications, 査読有, Vol. 53, No. 6, pp. 5383-8392, Nov./Dec. 2017.

〔学会発表〕(計 4 件)

- (1) Y. Fu, <u>M. Takemoto</u>, S. Ogasawara, and K. Orikawa, "Investigation of a High Speed and High Power Density Bearingless Motor with Neodymium Bonded Magnet," in Proceedings of the 2017 IEEE International Electric Machines and Drives Conference (IEMDC2017), Miami, USA, May 2017, 8 Pages.
- (2) 竹本真紹:「10万 rpm において高効率を実現 する超高速ベアリングレスモータ」,第37回 モータ技術シンポジウム(招待講演),2017.
- (3) 付裕, 竹本真紹, 折川幸司, 小笠原悟司, 千 葉明:「SiC-MOSFET による高スイッチング周 波数化による超高速ベアリングレスモータの 効率向上に関する検討」, 平成 28 年電気学会 産業応用部門大会講演論文集 vol. 3, No. 3-41, pp. 245-248, 2016.
- (4) T. Matsuzaki, <u>M. Takemoto</u>, S. Ogasawara, S. Ota, K. Oi, and D. Matsuhashi, "Operational Characteristics of an IPM-type Bearingless Motor with 2-pole Motor Windings and 4-pole Suspension Windings", in Proceedings of the 2015 IEEE Energy Conversion Congress and Exposition

(ECCE 2015), Montreal, Canada, Sept. 2015, pp. 3886-3894. 〔図書〕(計0件) 〔産業財産権〕 ○出願状況(計0件) ○取得状況(計0件) [その他] ホームページ等 特になし 6. 研究組織 (1)研究代表者 竹本 真紹 (TAKEMOTO MASATSUGU) 北海道大学・大学院情報科学研究科・准教 授 研究者番号:80313336 (2)研究分担者 なし (3)連携研究者

なし

(4)研究協力者 なし

<sup>5.</sup> 主な発表論文等