科学研究費助成事業

研究成果報告書



研究成果の概要(和文):亜音速および超音速空力性能を両立できるクランクトアロー主翼を有する超音速機形 状について、ピッチング、ローリング、およびヨーイングの姿勢変化レート(角速度)による空力特性を解明す るために、姿勢変化レートを伴う動的風洞試験および動的CFD解析を実施した。計測およびデータ解析を慎重に 実施した結果、これまで実測が希有であった姿勢変化レートによる空力特性が明らかになった。この成果は、超 音速航空機の自律的誘導制御則の構築に資すると共に、高速航空機の空力特性・飛行特性の総合的理解の進展に 大いに資すると期待される。

研究成果の概要(英文): Cranked-arrow main wings are quite suitable for supersonic airplane attaining both subsonic and supersonic flight capability. This study aims to characterize aerodynamic derivatives caused by pitching, rolling, and yawing rates of such a configuration with a cranked-arrow main wing. Dynamic wind-tunnel tests and CFD calculations were carried out using an airplane model actuated at various attitude rates. Data were acquired with careful noise/interference reduction and hysteresis analysis was carried out intensively. The results clarified extensive characteristics of the static and dynamic derivatives. This achievement will contribute to establishment of autonomous gauidance/control systems as well as to comprehensive understanding of aerodynamics and flights of high-speed aircraft.

研究分野: 航空宇宙工学

キーワード: 超音速機 クランクトアロー翼 空力微係数 ローリング ピッチング ヨーイング 風洞試験 CFD

1.研究開始当初の背景

本研究者は、マッハ2程度までの速度で飛 行する小型飛行実験機を提案しており、亜音 速および超音速空力性能を両立できるクラ ンクトアロー平面形状とダイヤモンド翼型 を組み合わせて搭載することを提案してい る。その機体形状を図1に示す。

クランクトアロー翼まわりの流れは前縁 剥離による大規模渦流れとなり、その全機空 力特性には未解明要素が多い。これまで、亜 音速、遷音速、および超音速(マッハ2まで) の条件で風洞試験(風試)を実施し、静的空 力特性、すなわち姿勢変化運動を伴わない定 常状態での空力特性を明らかにしてきたが、 実寸大のプロトタイプ機体を製作し、地上パ イロットの無線操縦によって亜音速飛行試 験を実施したところ、「姿勢変化を安定化さ せる操縦が困難」とのpilot ratingを得てお り、さらに離陸直後の右旋回で深いロールに 入って墜落している。そこには、静的風試で は予測できない動的空力特性において、姿勢 不安定要素があるものと推定された。



図1.クランクトアロー翼を有する小型超音 速飛行実験機の空力形状

2.研究の目的

そこで本研究では、ピッチング、ローリン グ、およびヨーイングの姿勢変化レート(角 速度)による空力微係数に焦点を絞り、姿勢 変化レートを伴う動的風試、非定常 CFD 解 析、および縮小機体による飛行試験によって、 クランクトアロー主翼を有する超音速機形 状の姿勢変化レートによる空力微係数を定 量的に明らかにすることを目的とする。

- 3.研究の方法
- (1)動的風試

まず、風試模型にピッチング、ローリング、 およびヨーイングの姿勢変化レート(角速度) を与える機構を独自に設計・製作した。その 概観を図2および図3に示す。駆動装置内の 回転軸に取り付けられたポテンショメータ によって駆動角度を計測する。駆動にはステ ッピングモータを用い、PC からの数値制御 によって正確かつ再現性良く駆動できる。ま た、ステッピングモータ駆動回路と天秤計測 系回路の電磁干渉を防ぐために、各回路のケ ーブル・コネクター・端子等に念入りに電磁 シールドを施す。

機体模型(風試模型)は、実機の7/60スケ ールの金属模型であり、翼幅は約280mmで ある。風洞試験設備としては、予備試験の段 階では大阪府立大の回流式低速風洞を、詳細 試験の段階では室蘭工大の回流式低速風洞 を用いる。前者の測定部断面は直径約1mの 円であり、後者は約450×450mmの正方形 である。室蘭工大の低速風洞に機器を設置し た様子を図4に示す。

風試条件として5通りの角速度と5通りの 迎角 または横滑り角 (0, +5, +10, +15, +20 [deg.])を組み合わせる。流速は約 20m/secであり、通風毎の流速を熱線流速計 で計測する。模型を駆動しながら通風し、6 分力内挿天秤によって空気力を計測する。模 型・天秤系の機械的固有振動成分をデジタル フィルタによって除去する。各条件で3回ず つ通風計測し、空力係数・微係数について3 回の平均値と標準偏差を求める。これらの結 果を理論解析、CFD 解析、および静的風試結 果と比較検証する。







図4.低速風洞に機器を設置した様子

ピッチ角がゼロでない場合にロールレー トを与えると、ロール角に応じて横滑り角 も生じ、空力係数は横滑り角に対してヒステ リシス曲線を描く。その一例を図5に示す。 このヒステリシス曲線の傾斜は静的空力微 係数に対応し、縦軸切片は動的空力微係数に 対応する。ただし、流れや模型の非対称性に 起因するゼロ点偏差が含まれており、これは 2つの縦軸切片の差を取ることによってキ ャンセルできる。このようなヒステリシス解 析によって、静的および動的空力微係数を同 時に推定できる。

ロール、ピッチ、およびヨーの3種の姿勢 変化レートをそれぞれ与えて上述の手順で 動的風洞試験を実施し、静的および動的空力 微係数を推定する。



図5.動的風調から得られる空力係数のとス テリシス曲線の例

(2)動的 CFD 解析

動的風試と同等の条件で CFD 解析を実施 する。まず、機体形状・寸法は風試模型と同 等とし、外部圧縮性流れの球状領域の中央に 機体を配置する。解析領域は直径2mと4m の2重球状とし、内側の直径2mの球内の格 子は機体と共に回転運動させる。メッシュの 生成には Pointwise を用いる。生成されたメ ッシュを図6に示す。

CFD 解析コードとして ANSYS Fluent を 使用する。比較的遅い流れの解析であるため 圧力ベースソルバーを用いる。計算スキーム の非対称性の影響が解に含まれることから、 動的風試と同等のヒステリシス解析によっ て静的および動的空力微係数を推算する。



図6.二重球状メッシュ

(3) 縮小機体の飛行試験

実際の飛行環境における動的空力特性を 解明するために、飛行試験を計画する。繰り 返し安全に飛行試験を実施するために、製 作・整備および取り回しの比較的容易な 1/3 スケール縮小機体(翼幅 80cm 程度、全備質 量 3.5kg 程度)を設計・製作し、地上パイロ ットによる無線操縦によって飛行させ、機上 の GPS 受信機、慣性センサー、等の航法機 器によって機体の運動状態を計測記録する。 このデータを事後解析して、実際の飛行環境 における動的空力特性を推定する。

設計された機体形状および構造を図7に 示す。この設計に基づいて製作された機体の 概観を図8に示す。安全確実な飛行試験のた めには無線操縦機器、推進機器、降着装置、 等の艤装および機能確認を慎重に実施する 必要があることから、これらをステップバイ ステップで進めているところであり、実際の 飛行試験は本研究期間の後に実施すること とした。



図7.設計された機体形状および構造



図8.製作された縮小機体

4.研究成果

得られた静的および動的空力微係数の例 として、ロールレートを与えたときのローリ ングに関する静的微係数*C*_{*l*}βおよび動的微係 数*C*_{*l*}pを図9および図10に示す。*C*_{*l*}βはいず れの条件においても $C_{l\beta} < 0$ すなわち正の上 反角効果を示しており、ロール静安定である。 またピッチ角が大きくなるにつれて上反角 効果が強くなる。 C_{lp} は $\hat{p} > 0.01の範囲ですべ$ $ての条件で<math>C_{lp} < 0$ であり、ロール動安定す なわちロールダンピングがあることがわか る。ピッチ角が大きいほどロールダンピング が弱くなる傾向があるが、ノーズ長に対する 依存性は小さい。風試結果は CFD 解析や理 論解析の結果と概ね良く一致している。



 \boxtimes 9 . $C_{l\beta}$ vs \hat{p}



 $\boxtimes 1 \ 0 \ . \ C_{lp} \operatorname{vs} \hat{p}$

また、ヨーレートを与えたときのヨーイン グに関する静的微係数 $C_{n\beta}$ および動的微係数 C_{nr} を図11および図12に示す。迎角 =0 の動的風試結果は、他の手法による値と良く 一致しており、動的風試の手法は概ね妥当で あるといえる。静的微係数は迎角の増加に伴 って負の方向へ変化し、迎角5度以上では正 から負に転じ、風見不安定となる。動的微係 数については、CFD解析の結果を除いて迎角 0~20度の範囲で負となっており、所謂ヨー ダンピング効果が示されている。さらに、迎 角やヨー角速度が大きいほどヨーダンピン グが強くなることが判る。



 \boxtimes 1 1 . $C_{n\beta}$ vs \hat{r}



総じて、これまで実測が希有であった姿勢 変化レートによる空力特性が本研究によっ て明らかになった。この成果は、有翼飛行体 の自律的誘導制御則の構築に大いに資する と期待される。

ヨーレートによる動的空力については、主 翼による渦流れと尾翼の干渉、および尾翼で の流れの剥離の可能性を、風試(オイルフロ ー法)および CFD 解析(流線描画)によっ て予備的に検証した。今後、ロールおよびピ ッチレートによる空力を含めて、スモークワ イヤ法や PIV 法による空間的な流れ構造の 解明が必要である。

また、本研究によって設計・製作された縮 小機体を用いて飛行試験を実施することに よって、実際の飛行環境における空力微係数 が明らかになるものと期待される。

5.主な発表論文等

[学会発表](計18件)

<u>満端一秀</u>, 鈴木祥弘, 大石栄, 近藤賢, 渡 口翼, 石上幸哉, 三浦壮晃, 新井隆景, 東野 和幸,「クランクトアロー主翼を有する超音 速実験機の空力特性と飛行性能の予測」, 第 53回飛行機シンポジウム, 2015年11月, 松 山

<u>K. Mizobata</u>, Y. Ishigami, Y. Suzuki, K. Higashino, and T. Arai, "Aerodynamics Caused by Rolling Motion of a Supersonic Flight Experiment Vehicle with a Cranked-arrow Main Wing", 7th Asia-Pacific International Symposium on Aerospace Technology (APISAT), November 2015, Cairns, Australia

塩野経介,<u>満端一秀</u>,新井隆景,「室蘭工 大小型超音速飛行実験機のピッチおよびヨ ー運動による動的空力特性」,日本航空宇宙 学会北部支部 2016 年講演会,2016 年 3 月, 札幌

三浦壮晃,<u>満端一秀</u>,「室蘭工大の小型超 音速飛行実験機のCFD解析による空力評価」, 日本航空宇宙学会北部支部 2016 年講演会, 2016 年 3 月,札幌市

石上幸哉,<u>満端一秀</u>,東野和幸,新井隆景, 「小型超音速飛行実験機のロール運動によ る空力特性」、日本航空宇宙学会北部支部 2016年講演会,2016年3月,札幌

Yukiya Ishigami, Masaaki Miura, <u>Kazuhide Mizobata</u>, Kazuyuki Higashino, and Takakage Arai, "Aerodynamics Caused by Rolling Motion of a Small-scale Supersonic Flight Experiment Vehicle," The 2016 Asia-Pacific International Symposium on Aerospace Technology, October 2016, Toyama

Kazuhide MIZOBATA, Yukiva ISHIGAMI, Masaaki MIURA, Keisuke SHIONO. Yuki YAMAZAKI. Kazuvuki HIGASHINO, and Takakage ARAI, "Some Recent Aerodynamic Treatments for a Supersonic Flight Experiment Vehicle with a Cranked-arrow Main Wing Being Developed at Muroran Institute of 2016 Technology," The Asia-Pacific International Symposium on Aerospace Technology, October 2016, Toyama

塩野経介,石上幸哉,<u>満端一秀</u>,東野和幸, 新井隆景,「室蘭工大小型超音速飛行実験機 のピッチおよびヨー運動による動的空力特 性」,第54回飛行機シンポジウム,2016年 10月,富山

三浦壮晃,石上幸哉,塩野経介,<u>満端一秀</u>, 東野和幸,「小型超音速飛行実験機の CFD 解 析による空力評価」,第54回飛行機シンポジ ウム,2016年10月,富山

<u>満端一秀</u>,石上幸哉,三浦壮晃,塩野経介, 山﨑優樹,東野和幸,新井隆景,「室蘭工大 の小型超音速飛行実験機(オオワシ)の空力 に関する最近の取り組みについて」,平成28 年度宇宙輸送シンポジウム,2017年1月, 相模原

<u>満端一秀</u>,石上幸哉,三浦壮晃,塩野経介, 山崎優樹,市川陸,白方洸次,田井翔一郎, 東野和幸,新井隆景,「室蘭工大の小型超音 速飛行実験機(オオワシ)の空力設計および 空力評価」,平成28年度 HASTIC 学術講演 会,2017年3月、札幌

白方洸次, 满端一秀, 石上幸哉, 三浦壮晃,

塩野経介,新井隆景,「室蘭工大の小型超音 速飛行実験機(オオワシ)の姿勢変化レート による空力特性」,平成28年度HASTIC学 術講演会,2017年3月、札幌

Kazuhide Mizobata, Yukiya Ishigami, Masaaki Miura, Kazuvuki Higashino, and Takakage Arai, "Aerodynamics Caused by Rolling Rates of a Small-scale Supersonic Being Flight Experiment Vehicle Developed at Muroran Institute of Technology." 31st International Symposium on Space Technology and Science, Matsuyama, Japan, June 2017

Keisuke Shiono, Koji Shirakata, Yukiya Ishigami, Masaaki Miura, <u>Kazuhide</u> <u>Mizobata</u>, Kazuyuki Higashino, and Takakage Arai, "Aerodynamic Derivatives with Respect to Pitching and Yawing Rates of a Small-scale Supersonic Flight Experiment Vehicle," 31st International Symposium on Space Technology and Science, Matsuyama, Japan, June 2017

<u>満端 一秀</u>,石上 幸哉,三浦 壮晃,塩野 経 介,山崎優樹,白方 洸次,市川 陸,田井 翔 一郎,東野 和幸,新井 隆景,「室蘭工大の 小型超音速飛行実験機(オオワシ)の空力設 計および空力評価」第49回流体力学講演会, 東京,2017年7月

塩野経介,白方洸次,<u>満端一秀</u>,新井隆景, 東野和幸,「室蘭工大小型超音速飛行実験機 のピッチ及びヨー運動による動的空力特性」, 第55回飛行機シンポジウム,松江,2017年 11月

白方洸次,塩野経介,<u>満端一秀</u>,「室蘭工 大小型超音速飛行実験機のロール運動によ る動的空力特性」,第55回飛行機シンポジウ ム,松江,2017年11月

Kazuhide Mizobata, Yukiya Ishigami, Masaaki Miura, Keisuke Shiono, and Koji Shirakata, "Aerodynamics Caused by Attitude Rates of a Supersonic Flight Experiment Vehicle with a Cranked-arrow Main Wing," 31st Congress of the ICAS, Belo Horizonte, Brazil, September 2018(発 表予定)

6.研究組織

(1)研究代表者
溝端 一秀 (MIZOBATA, Kazuhide)

室蘭工業大学・大学院工学研究科・准教授 研究者番号:00271875

(2)研究協力者

新井 隆景 (ARAI, Takakage) 大阪府立大学・大学院工学研究科・教授