シミュレーション技術を用いたジグ設計検証手法の開発

横山 哲也 坂東 直行

Development of Jig Design Verification Method using Simulation

Tetsuya YOKOYAMA Naoyuki BANDO

あらまし フライス加工などの切削加工では、被削材を固定するジグの設計が不適切で被削材がずれ動いたり、振動が生じることで加工精度が低下する.ジグ設計が不適切となる理由の一つに、設計指標がなく作業者の経験に依存していることが挙げられる.本研究では作業者の経験に左右されず加工精度を維持することを目的とした、ジグ設計を検証評価するシミュレーション技術の開発を目指している.本報告では、切削加工シミュレーションの高精度化を図るための切削力計算と、精度検証の結果について述べる.

キーワード ジグ設計,シミュレーション,切削モデル,有限要素法

1. はじめに

フライス加工などの切削加工では、被削材を固定する のにジグを使用している.多品種少量生産や大物の切削 加工においては、専用ジグを設けるとコスト高となるた め、クランプやブロックなどの汎用ジグを用いて被削材 を固定している.この際、ジグの配置、位置、個数およ び締め付け力などが適切でないと、被削材がずれ動いた り、振動が生じて加工精度が低下する.

上記問題が発生する理由に一つに、ジグ設計に明確な 指標がなく、作業者の経験に依存していることが挙げら れる.ジグ設計では、加工中に発生する切削力を考慮し てジグの配置位置、配置個数および締め付け力を決める 必要があるが、経験の浅い作業者では、不適切なジグ設 計を行ってしまうおそれがある.そのため、ジグ設計支 援ツールの構築は、非熟練者でも熟練者と同等のジグ設 計を可能とし、加工品質の向上を図ることができる.

我々は過去,ジグ設計の支援ツールとして,ジグに 働く力を算出できる切削加工シミュレーションを作成 した¹¹¹. このシミュレーションは,有限要素法を用い て構造解析を行い,被削材およびジグにかかる歪みや 応力等を計算できる.しかし,切削力計算に平均切削 力モデルを用いており,切削力の作用方向等を厳密に 考慮していなかった.

本研究は、作業者の経験に左右されず加工精度を維 持することを目的とした、ジグ設計を検証評価するシ ミュレーション技術の開発を目指している。先に開発 した切削加工シミュレーションの高精度化を図ること で、ジグ設計の妥当性を評価できるツールになり得る と考える。本報告では、切削加工シミュレーションの 高精度化を図るための切削力計算と、精度検証の結果 について述べる。

2. 瞬間切削力モデルに基づく切削力計算

2. 1 切削加エシミュレーションの概要

図1に切削加工シミュレーションの概要図を示す. CAMソフトで計算した工具のツールパスをNCデータで 出力し,切削加工シミュレーションに与える.シミュレ ーション内部でNCデータを解析し一連のツールパスを つくる.そのツールパス上を工具が一定距離の刻み幅で 進むものとして,被削材と工具の干渉を行い,その結果 を受けて切削力を計算する.切削力を外力として,有限 要素法を用いた構造解析を行い,被削材とクランプの変 形を計算とする.作業者は評価値をもとに,材料とクラ ンプ間の接触状態を選択するか,切削条件またはジグ設 計を見直しCAMソフトでツールパスを再計算させる.

過去に開発した切削加工シミュレーションの切削力 計算には平均切削力モデルを用いており、切削力の作



用方向等を厳密に考慮していなかった.シミュレーションの高精度化を図るため、切削力の計算方法を見直 す.

2.2 切削力の計算

切削力計算で使用する切削モデルには、平均切削力モ デルと瞬間切削力モデルがある.平均切削力モデルは加 工除去体積に基づいて切削力を求めるが、近似値を簡易 に求めるものであり、切削力の方向や最大値を厳密に求 めることができない.瞬間切削力モデルは工具の回転角 に応じた切削力を求めることができ、切削力の方向や最 大値を計算することが可能である.シミュレーションの 精度を向上させるため、本研究では瞬間切削力モデルを 採用する.

切削力は切りくずの厚みtに比例するため、切りくず 厚みを求める必要がある.図2に、溝加工時における、切 りくず厚みと切削力を示す.刃の軌跡はトロコイド曲線 により求まるが、1刃当たりの送り量が小さいときには 円弧に近似できることから、切りくず厚みtは以下のよ うに近似することができる.

$$t = F_z \sin(\phi + \theta) \tag{1}$$

ここで F_z は1刃当たりの送り量, ϕ は切削工具の進行角度, θ は進行方向からみた切れ刃角度である.

切削力 F は、切りくずの切削断面積 A と、単位面積 当たりの切削力(以下、比切削抵抗)の積となる.切削 断面積は、軸方向の切り込み量 Ra と切りくず厚みt より、

$$A(\theta) = R_a t(\theta) \tag{2}$$

となる.工具軸方向の切り込み量が大きいと,エンドミ ルのねじれ角により,切れ刃の角度が切り込み量に応じ て変化する.しかし本研究での軸方向切り込み量は小さ く切れ刃の角度に差がないとし,切りくず厚みは θ のみ に依存するとする.

式(3)に切削力を示す.



図2 切りくず厚みと切削力

$$F_{t} = K_{tc} A(\theta) + K_{te}$$

$$F_{r} = K_{rc} A(\theta) + K_{re}$$

$$F_{a} = K_{ac} A(\theta) + K_{ae}$$
(3)

ここで F_t は工具の接線方向に働く力, F_r は径方向に働 く力, F_a は軸方向に働く力である. K_{te} , K_{re} , K_{ae} は 切りくず厚みとは関係なく,摩擦により生じる力である. 式(4)に,座標変換を施した直交座標系の切削力を示す.

$$\begin{pmatrix} f_x \\ f_y \\ f_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\phi + \theta) & -\sin(\phi + \theta) & 0 \\ \sin(\phi + \theta) & \cos(\phi + \theta) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} F_r \\ -F_t \\ F_a \end{pmatrix}$$
(4)

切削加工シミュレーションの構造解析は,有限要素法を 用いた剛性方程式で,外力 $F \in R^{3N}$,変位 $u \in R^{3N}$,剛性 行列 $K \in R^{3Nx3N}$ と重力 $M_{e} \in R^{3N}$ を用いて

$$F = Ku + M_{\varphi} \tag{5}$$

となる.ここで*N*は有限要素法で使用するノード数である.先に求めた直交座標系の切削力は,外力*F*ベクトルの要素として含まれる.

2.3 切削力が作用するノードの決定

式(4)で求めた切削力を,有限要素法で使用するメッシ ュモデルのどのノードに作用させるか考える.本研究で は,有限要素法で構造解析を行う際,有限要素としてボ クセル形状の6面体を採用している.また,6面体内に複 数のパーティクルを存在させ,そのパーティクルが工具 掃引体内に存在するか内外判定を行うことで,干渉判定 を行っている.そこで切削力が作用するノードは,干渉 したパーティクルが属する6面体の構成ノードとする.ま た,各ノードに対する切削力の分配は,干渉したパーテ ィクルの数に比例させる.

有限要素を用いて構造解析を行うため、切削力が作用 するノードは、工具の刃先と厳密に干渉している部位で はない.しかし、物体に作用する荷重はその荷重と等価 な分布荷重で置き換えても、作用点から十分離れた断面 に生じる変位および応力は等しくなるサンブナンの原理 ^[2]より、ジグから見た場合、その影響は少ないと考える.

3. 切削加エシミュレーションの検証

3.1 被削材変形の検証

シミュレーション結果と加工計測値の比較を行い,精 度を検証する.本節では,加工時の被削材の変形を,歪 みを用いてシミュレーション結果と比較する.

使用した材料の物性値を表1に,切削条件を表2に示す. 被削材の寸法は50[mm]角の高さ100[mm]で,下側20[mm] をマシンバイスで固定した(図3).加工は被削材の上面右 側の肩削りで,エンドミルを手前から奥,奥から手前に 動かした.

表1 使用材料の物性値

被削材	物性值	
ポリアセタール	ヤング率	3.6[GPa]
	ポアソン比	0.35
	密度	$1.41[Kg/m^{3}]$

売2	切削冬姓
衣∠	切削木件

切削工具	スクエアエンドミル
	φ10[mm] 2枚刃
回転数	2000[rpm]
送り	1500[mm/s]
軸方向切込み	1[mm]
径方向切込み	5[mm]



図3 被削材の拘束と歪みゲージ貼付箇所

被削材の歪みは, 歪みゲージを用いて計測する. 図3 に歪みゲージの貼り付け箇所を示す. 被削材手前側に歪 みゲージA, 反対側に歪みゲージBを貼付した. 歪みゲー ジを動歪み測定機に取付け, 加工時の歪みデータを計測 した.

シミュレーションで使用する比切削抵抗の値は, $Ktc = 9.5e7 [N/m^2], Krc = 0.1Ktc, Kac = 0.42Ktc とした.$ この値は,予備実験で行った溝加工時の切削力を3分力計 で計測した値から求めた.なお,摩擦力の推定ができな かったためKte = Kre = Kae = 0とした.またシミュレー ションで使用したメッシュはボクセル形状の6面体で,メ ッシュサイズは2.0[mm]である.

図4(a)(b)に加工時の歪みとシミュレーションで求めた 歪みを示す.シミュレーションにおける歪みは,歪みゲ ージ位置に近い2つのノードの変形量から算出し,エンド ミルの進行方向から見た切れ刃角度 $\theta = 0$ [rad]の結果を 示す.なお計測値は,加工時の切れ刃角度が $\theta = 0 \sim \pi/2$ [rad]の範囲で変化しているため,切れ刃角度に応じて変 動している.

 $\theta = 0[rad]$ のとき、切りくず厚みが大きくなり切削力が 最大になる。それに応じて被削材の歪みも大きくなる。 図4の結果より、 $\theta = 0[rad]$ のシミュレーション結果は計測 データの極大値と概ね一致していることがわかる.なお、



(b) 歪みゲージBの歪み 図4 歪みゲージ計測値とシミュレーション結果

エンドミルが奥から手前に進む際に、ダウンカットによ る衝撃力で被削材に振動が生じているが、シミュレーシ ョンでは動特性まで考慮していないため、振動を模擬す ることはできない.

3.2 ジグに作用する力の検証

軸方向切込み

ジグを用いて被削材を固定した加工において、ジグに 作用する力をシミュレーションと実加工で比較した.

使用した材料の物性値を表3に,表4に切削条件を示す. 被削材は図5のようにジグで固定され,エンドミルは被削 材の中央を手前から奥に向かって溝加工を行う.ジグに 作用する力は,3分力計を用いて,被削材と3分力計の合

/11 / 0//10, 5/1/1	и с <i>л</i> ,	W111-11 C 201001		
表3 使用材料の物性値				
材料名	物性値			
ポリアセタール	ヤング率	3.6[GPa]		
(被削材)	ポアソン比	0.35		
	密度	$1.41[Kg/m^3]$		
鉄(ジグ)	ヤング率	210[GPa]		
	ポアソン比	0.3		
	密度	$7.8[Kg/m^{3}]$		
表4 切削条件				
切削工具	スクエアエンドミル			
	φ10[mm] 2枚刃			
回転数	2000[rpm]			
送り	1500[mm/s]			

1[mm]



図5 ジグを用いた被削材の加工



図6 メッシュモデル

わせ面に働くxyz成分の並進力を計測する.

図6に、シミュレーションで使用したメッシュモデルを 示す. 被削材, ジグと3分力計をボクセル形状の6面体で 置き換え, メッシュサイズは2.0[mm]である. シミュレー ションで使用した比切削抵抗は前節の値と同じである.

図7(a)(b)(c)に,3分力計の計測値とシミュレーションの 結果を示す.被削材はクランプされているため,加工前 から力が加わっているが,図7はその力は差し引いている. 加工前と加工後で被削材の内部応力のつり合いがずれて いるため,ここでは加工後の力をゼロ基準にしている. また,シミュレーションは,エンドミルの進行方向から 見た切れ刃角度 θ =0[rad]の結果を示している.y成分のみ $\theta = \pi / 4$ [rad]の結果も示している.加工時の計測値は $\theta = -\pi / 2 \sim \pi / 2$ [rad]の値を示し, θ の値に応じて変動し ている.

式(3)(4)より、 θ =0[rad]近くでxとz方向の切削力が最大 になることから、ジグにかかるxとz方向の作用力も θ =0[rad]近くで大きくなる.図7 (a) (c)の結果から、 θ =0 [rad]のシミュレーション結果は、計測データの極大値と ほぼ一致していることがわかる.また、式(3)(4)より θ =0 [rad]近くでは、y方向の切削力は大きくならないことから、 ジグにかかるy方向の作用力も大きくならない.それも図 7(b)で確認することができる.これより、シミュレーシ ョンの精度の妥当性を確認することができる.

4. まとめ

本研究では作業者の経験に左右されず加工精度を維持 することを目的とした,ジグ設計を検証評価するシミュ レーション技術の開発を目指し,切削加工シミュレーシ













ョンの高精度化を図るため,瞬間切削力モデルによる切 削力計算を行った.その結果,加工時の計測値とシミュ レーション結果は概ね一致することを確認した.

今後は比切削抵抗の摩擦項を推定すると共に,被削材 の固定方法を変えて精度検証を行いたい.

謝 辞

本研究を進めるにあたり,財団法人越山科学技術振興 財団から研究助成金を頂きました.ここに感謝の意を表 します.また,ジグ設計のアドバイスを頂きました株式 会社イマオコーポレーションに感謝致します.

文 献

- 横山哲也,"ジグ設計評価の構造解析に関する研究 (第2報)",岐阜県情報技術研究所研究報告 第13号, pp.36-40, 2012.
- [2] 日本機械学会編, "機械工学便覧基礎編 a 3", 2005.