

建設機械用履帶のグローサ間隔と牽引力の関係

愛媛大学工学部 正員 室 達朗
 愛媛大学工学部 正員 河原 荘一郎
 愛媛大学大学院 学生員 ○尾本 清

1. まえがき 軟弱地で作業する履帶式車輌において、大きな有効牽引力を発揮できるグローサ形状を明らかにするために、標準型、三角形型、トラクション型のグローサを持つ履帶モデルを製作し、軟弱地を想定した試料土上で牽引実験を行い、牽引抵抗と沈下量についてグローサピッチ G_p と形状による影響を調べた。そして履帶式車輌の走行時のエネルギー解析を行い、グローサ形状による牽引特性の相違を明らかにした。

2. 実験方法 粉末のカオリンと海水を重量比 4 : 5 で混合し 2 種類の土槽 (100×10×40cm と 250×10×45cm) に入れて 10 日間自重圧密したものを作成した。この試料土の非排水強度 C_u (gf/cm^2) は、ペーンせん断試験結果より地表面からの深さ Z (cm) に対して次式で示される。

$$C_u = 0.210 \times Z \quad (1)$$

図 1 に、グローサ形状 A、B、C、D、E 型を示す。これらの履帶モデルはアクリルで製作した。履帯長 L は、4 G_p である。なお B、C 型は、三角グローサの側面を薄い塩化ビニール板でふさいだ。また D、E 型は、同じ履帶モデルを使用したが、牽引方向を正反対にすることで区別した。 G_p は、A 型について 5~30cm までの 8 通りとし、他の型は、すべて 10cm とした。牽引実験は、定速度 (0.5cm/sec) で行い、ロードセルで牽引抵抗を、スライド写真で沈下量を測定した。

3. 実験結果と考察 (1) 形状効果 各履帶モデルについて海水中での接地圧 p を 2.0, 4.0, 6.0, 8.0 gf/cm^2 として牽引実験を行った。B、C 型では、グローサ内が空隙であるためその浮力分の錘を増加させて行った。牽引抵抗 F 、沈下量 S と牽引距離 X との関係の例を図 2 に示す。S は、B、E、C、D、A の順に大きくなる傾向がみられ、この順にグローサ先端でのせん断深さが深くなるのでせん断強度が大きくなり、F の大きさの順とほぼ対応している。

(2) G_p の効果 A 型で G_p を変化させたときの G_p/H と 20cm 牽引時の単位接地面積当たりの牽引抵抗 $f = F_{20}/WL$ の関係の一例として $p = 4.0 gf/cm^2$ を図 3 に示す。 $G_p/H = 5$ 付近で f が、最大値を示している。なお、この図では、先頭グローサは G_p の影響を受けないので、この先頭グローサのすべり線理論による牽引抵抗 F_I を差し引いて G_p/H と単位面積当たりの牽引抵抗 $f' = (F_{20} - F_I)/WL$ の関係を図 4 に示す。ここで f' を算出する際のすべり線の深さは、こ

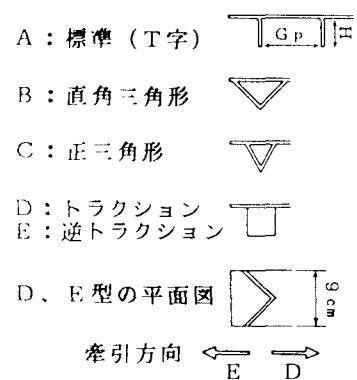


図 1 履帶モデル形状
(履帶幅 $W = 9$ cm)

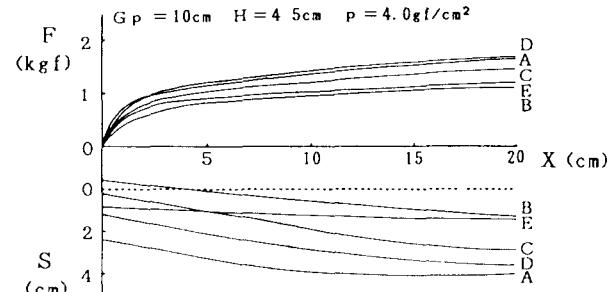


図 2 牽引距離 X と牽引抵抗 F 、沈下量 S の関係

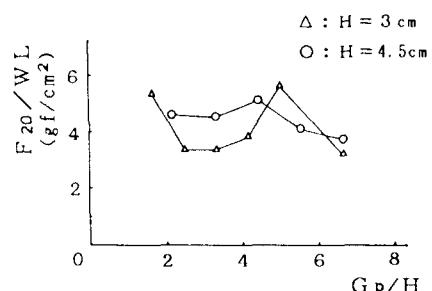


図 3 G_p/H と単位面積当たりの牽引抵抗 F_{20}/WL の関係

の場合、実験よりグローサ先端から約6cmに及んでいた。この図をみると $G_p/H = 5$ 付近で F_f' は、最大値を示しており畠の理論¹⁾による $G_p/H = 3$ 付近で最大値をとるのとは異なる。これは軟弱地では、すべり線の深さがグローサ先端の深さより深く及んでいるためと考えられる。

4. エネルギー解析 履帯長70cm、履帯幅20cmの2トラックの実車を想定してグローサ形状がA、B、C、D、E型としたときの走行時のエネルギー解析を行った。走行時のエネルギー平衡方程式は、次式で与えられる²⁾

$$E_1 = E_2 + E_3 + E_4 + E_5 + E_6 \quad (2)$$

E1:有効入力エネルギー E2:貫入変形エネルギー E3:せん断変形エネルギー E4:有効牽引力エネルギー E5:履帶上部の側面摩擦エネルギー E6:グローサ間の側面摩擦エネルギー

またF、初期沈下量 S_0 及びSは、次式で表される。

$$F = \alpha X^{\alpha_1} p^{\alpha_2} H^{\alpha_3} G_p^{\alpha_4} \quad (3)$$

$$S_0 = \beta p^{\beta_1} H^{\beta_2} G_p^{\beta_3} \quad (4)$$

$$S = S_0 + \gamma X^{\gamma_1} p^{\gamma_2} H^{\gamma_3} G_p^{\gamma_4} \quad (5)$$

各履帯モデルのパラメータの値を表1に示す。式(3)よりE1, E3, E6を、式(4), (5)よりE2を求め、E5=0としてE4より有効牽引力Tを算出した。なお図3、表1ともに沈下量の基準は、履帯の腹下面の中央としたが、表1におけるB、C型のみグローサ先端とした。図5にpとスリップ率30%での有効牽引力 T_{30} の関係を示す。 $p = 10 \text{ gf/cm}^2$ 以上の接地圧ではB、C型の三角形のグローサは他の型に比較して大きな T_{30} を示している。これは、B、C型では走行抵抗が小さい割りに推進力が大きいことに原因がある。次に、A、D、E型を比較した場合、A型が僅かに T_{30} の最大値が大きいが、E型の方が牽引可能な T_{30} を示している接地圧範囲が広く、実用的であるといえる。

5. あとがき 標準型のグローサでは、 $p = 4.0 \text{ gf/cm}^2$ の場合 $G_p/H = 5$ 付近で牽引力は最大となる。また、グローサ形状に関しては、 $p = 10 \text{ gf/cm}^2$ 以上の接地圧では、正三角形型が最大の牽引力を発揮する。しかし、解析に用いたデータは、履帯モデルの牽引実験から得たものであるから、実車による実験を行ってこの知見の適用性を検討する所存である。

参考文献 1)畠昭治郎：建設機械の軟弱地走行性の問題、建設機械と土質、日本工業出版、PP. 229～231、1976.

2)室達朗、榎明潔：超軟弱地盤における履帯式車輌の走行性能、愛媛大学工学部紀要、10巻2号、PP. 329～338、1983.

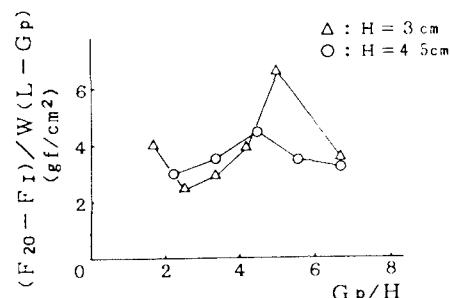


図4 G_p/H と $(F_{20} - F_1)/W(L - G_p)$ の関係

表1 各パラメータの値

形 状	α	α_1	α_2	α_3	α_4	R
A	0.0404	0.222	0.644	0.633	0.535	0.950
B	0.164	0.289	0.881	—	—	0.972
C	0.297	0.253	0.601	—	—	0.972
D	0.144	0.247	0.618	0.581	—	0.978
E	0.103	0.296	0.567	0.672	—	0.955

形 状	β	β_1	β_2	β_3	—	R
A	0.0583	2.30	0.232	-0.260	—	0.851
B	1.95	0.623	—	—	—	0.960
C	2.65	0.449	—	—	—	0.978
D	0.0347	2.47	0.0428	—	—	0.850
E	0.628	1.74	-1.38	—	—	0.899

形 状	γ	γ_1	γ_2	γ_3	γ_4	R
A	0.145	0.602	0.850	0.128	-0.221	0.931
B	0.0752	0.786	0.839	—	—	0.917
C	0.215	0.689	0.298	—	—	0.879
D	0.0845	0.753	0.953	-0.260	—	0.967
E	0.0223	0.595	1.53	-0.212	—	0.917

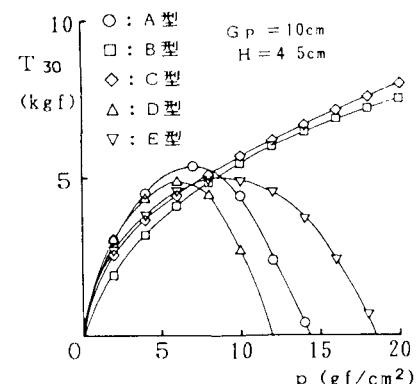


図5 接地圧 p と有効牽引力 T_{30} の関係