

機械知能工学科

工学総合演習Ⅱ・制御メカトロ

EP-02/Rev 15-1.0

第K02回

機械の動力と必要な電力

工学部 機械知能工学科

熊谷 正 朗

kumagai@mail.tohoku-gakuin.ac.jp

東北学院大学工学部
ロボット開発工学研究室

RDE

今回の到達目標

○動力・電力の計算 と 効率・損失

◇効率、損失について説明できる

- ・ 効率 = 出力[W] / 入力[W]
- ・ 損失 = 入力[W] - 出力[W]

◇損失の影響について説明できる

- ・ 熱、温度上昇、その影響

◇動力から電力を見積もることができる

- ・ 効率と損失の具体的な計算方法

効率と損失

○エネルギーの関係

◇各物理量の[W][J]は同等 $[W]=[J]/[s]$

- ・仕事[J] 仕事率・動力[W]
- ・力学的エネルギー[J]

運動(並進、回転)、位置(重力、バネ)

- ・熱[J] 単位時間あたりの熱流[W]

◇すべてが変換できれば、数値はそのまま

- ・重力による位置エネルギー → 落下速度
- ・電力×時間 → 熱、温度上昇 ジュールの法則

効率と損失

○全てが変換されない場合がある

◇目的と違う形に変換される分がある

- ・モータに入れた電力 = 回転 + 発熱 + 振動
- ・機構に入れた動力 = 目的の出力
+ { 摩擦力 × 速度 } の動力
- ・熱機関に入れた熱 = 動力 + 低温に捨てる
- ・電源回路の入力 = 出力電力 + 発熱
- ・充電機にいれた電力 = 使える分 + 熱

◇変換されなかった分 (= 無駄になった) = 損失

効率と損失

○損失と効率

◇損失 = 入力電力・動力 - 出力電力・動力

- ・ 目的のエネルギー等に変換されなかった分
- ・ とらえ方でその割合は変わる

例) 一般に発熱は損失 or 暖めも必要

◇効率

$$\text{効率} = \frac{\text{目的の出力[W,J]}}{\text{入力[W,J]}} = \frac{\text{入力} - \text{損失}}{\text{入力}}$$

- ・ 出力 = 入力 × 効率 入力 = 出力 ÷ 効率
- ・ 損失 = 入力 - 出力 = 入力(1 - 効率)

効率と損失

○損失の主な原因

◇機械的な損失

- ・ 摩擦力

◇電氣的な損失

- ・ 部品による電力消費 EI , RI^2
- ・ マイコンなど、出力そのものではない消費
※動作には必須であるが

◇損失の行き先

- ・ 基本的に／最終的には熱

効率と損失

○損失の結果としての熱、温度

◇損失→熱→温度上昇 [K] [°C/W]

- ・ 流れる熱の量[W] = 温度差[°C] ÷ 熱抵抗
- ・ ものの温度 = 周囲温度 + 熱[W] × 熱抵抗

※熱抵抗が小さい＝放熱しやすい

- ・ 熱が多い、熱抵抗高い→温度上昇

※周囲温度も

◇温度上昇の結果

- ・ 発火/損傷、樹脂軟化による強度低下など
- ・ 寿命短縮（電解Cは温度10度高いと寿命半減）

効率と損失

○効率のとらえ方

◇効率は高いほどよい

※一般に高価になる

◇効率が100%に満たない部分（1－効率）

- ・熱になる → 放熱を考える必要
- ・機器の小型化が進む＝熱の集中
- ・エコではない

◇効率の測定条件に注意

- ・たとえばモータは低出力の時は効率低い

効率と損失

○出力の大きさと損失、効率

◇同一物であれば、メカトロパワー系は一般に

- ・出力が高いほど 効率は高い傾向

※動作に依存しない損失の割合が、

※出力が高いほど低くなるため

- ・カタログ値は「最高値」記載が多い。
- ・損失については種々の要因によるため、あまりはっきりした傾向はない。

※例) 電流による損失は電圧、速度に関係しない

効率と損失

○効率の算出

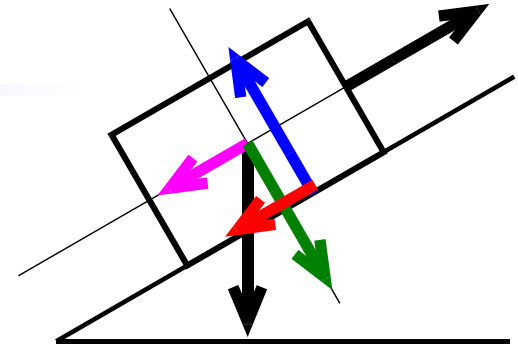
◇現物があれば実測できる

◇効率の完全な予測は難しい

- モータや制御装置の効率: カタログ
- メカの効率: 摩擦などの見積もりが難しい
→ 可能な限り摩擦の少ないメカ設計が楽
- 回路の効率: 大電流による分は計算しうる。
ただし、配線などの微小抵抗の見積が現実的には難しい。

効率と損失

○メカの損失・効率



◇摩擦等抵抗による損失

- ・ 損失＝抵抗[N] × 速さ[m/s]
- ・ 重力によって斜面方向にかかる力(前回)は、損失ではない: 位置エネルギーになる
- ・ ダンパは意図的にエネルギーを減らす要素

◇減速機の効率 (カタログに記載の場合あり)

- ・ 効率＝出力動力÷入力動力
- ・ 逆方向(出力側→入力側)の効率は異なる

効率と損失

○電氣的な損失・効率

◇電気抵抗による損失 EI , RI^2

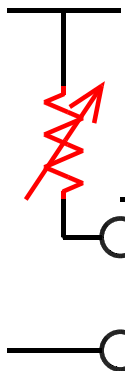


・配線の抵抗



・スイッチ用半導体素子のオン抵抗

◇意図的な電圧降下による消費



・出力の電圧を下げるために、意図的に途中の素子で電圧降下させる。

・アナログ型増幅での手法。 ※効率＝電圧比

・損失＝(入力(電源)電圧－出力電圧)×電流

必要な電力の計算

○入力→出力

◇入力の電力に対して、順に効率をかける

- ・ 入力の電力[W] ※ η : いーた えーた
 - × モータ制御装置の効率 η_1 (0~1)
 - × モータの効率 η_2 (0~1)
 - × メカの効率 η_3 (0~1)
- 出力される動力[W]

◇トータルの損失

- ・ 入力ー出力 ※ $(1-\eta_1)(1-\eta_2)\cdots$ ではない

必要な電力の計算

○出力→入力

◇欲しい動力を、順に効率で割る

- ・動力を計算する(前回)

- ・必要な動力[W]

- ÷ メカの効率 η_3 (0~1)

- モータに必要な出力→モータの選定

- ÷ モータの効率 η_2 (0~1)

- ÷ モータ制御装置の効率 η_1 (0~1)

- 必要な電力[W]、(制御装置の容量)

演習問題（各自ノートに→答え合わせ）

1: 出力の計算

- 入力電力 200[W]
- 回路の効率 90[%]
- モータの効率 80[%]
- メカの効率 50[%]
- ◇最終的な出力は？[W]

2: 電線による損失

- 抵抗1[Ω]の配線で100[W]の電力を送りたい。**各条件の損失？**
- ◇10[V] 10[A]
- ◇25[V] 4[A]
- ◇100[V] 1[A]

演習問題（プチテスト）

○エレベータの電力

- ・ 乗客を含めたかごの質量 1000[kg]
- ・ 最高速度 10[m/s²]
- ・ 加速度 1[m/s]
- ・ モータ＋メカ効率 70[%]
- ・ インバータ効率 90[%]

としたときに**必要な電力**と**全体で生じる損失**は何[W]か？