滑り軸受に発生する自励振動オイルホワールの振動特性

太田 博光1[†], 高田 寛大², 福井 良輔³, 長橋 尚也⁴, 山田 雄太⁵

Vibration characteristics of oil whirl in kind of self excited vibration generated in sliding bearing

Hiromitsu Ohta¹, Tomohiro Takada², Ryousuke Fukui³, Naoya Nagahashi⁴ and Yuta Yamada⁵

Abstract : This paper shows the vibration characteristics of a sliding bearings. Especially, the self-excited vibration to be called as oil whirl generated in sliding bearing is studied in the current paper. Three methods like trajectory analysis, tracking analysis and frequency analysis of shaft vibration are analyzed to clarify the vibration characteristics of oil whirl. The oil whirl in a sliding bearing is a characteristic self-oscillation, which occurs at a rotation speed less than the twice of the critical speed of the experimental system. In addition, when oil whirl and shaft unbalance are simultaneously generated in a sliding bearing, the frequency response in all domains of frequency is suddenly become larger compared to that in the case of the only oil whirl. It seems that simultaneous development of oil whirl and shaft unbalance generate the large damage to the rotary machinery system. Furthermore, the amount of whirling to the shaft generated by the oil whirl are identified large in the horizontal, vertical and axial directions of sliding bearing. Particularly, the amount of whirling in the horizontal direction is identified larger, because, there is no suppression as gravity and structural barrier in this direction like that in the vertical and in the axial directions.

Key words : self-excited vibration, oil whirl, sliding bearing, shaft unbalance, frequency response.

1. はじめに

漁船等,船舶に使用されている機械要素の内,軸受は回 転体を支持するために多数使用されている。例えば主機関, 発電機のクランクシャフト,ポンプのインペラを支持する ため等に使用されている。軸受の中でも滑り軸受は転がり 軸受と比較すると耐荷重性や余寿命性に優れ,メンテナン スが容易であるという利点がある。しかしながらオイルホ ワール¹¹という自励振動が発生することが知られている。 これは回転軸の1次危険速度(固有振動数)の2倍以下の回転 数で発生する不安定振動である。オイルホワール発生時の 軸の振動数は軸回転数の約1/2倍に等しいことも知られて いる。オイルホワールはヒステリシス性を持つため軸回転 数を下げても容易には振動が収まらない特徴がある。オイ ルホワールを抑制するために高速滑り軸受では楕円型や二 円弧型軸受を使用することや粘度の低い油を使用する工夫 がとられている^{2,3)}。しかし,縦型ポンプやピストンポンプ でもオイルホワールがしばしば発生する^{4,5)}。またオイルホ ワールが発生し難いとされる多円弧軸受でも強い外力が加 わる場合はオイルホワールにつながる可能性が示唆されて いる⁶⁾。本研究では構造系異常であるアンバランス発生時 に自励振動であるオイルホワールが同時に発生した際の周 波数応答と回転軸の振動モード,回転軸の振れまわりの軌 跡⁷⁾および軸振動の周波数解析を行い,その振動特性を明 らかにしている。

2021年7月21日受付, 2021年10月11日受理

¹ 水産大学校 海洋機械工学科 (Department of Ocean Mechanical Engineering, National Fisheries University)

² 水産大学校 水産学研究科 研究科生(Graduate School of Fisheries Science, National Fisheries University)

³ 株式会社 神鋼エンジニアリング&メンテナンス(Shinko Engineering & Maintenance Co.,Ltd)

⁴ 日鉄テックスエンジ株式会社(NIPPON STEEL TEXENG. CO., LTD.)

⁵ ダイキン工業株式会社 (DAIKIN INDUSTRIES, LTD.)

[†]別刷り請求先(Corresponding author): ohta@fish-u.ac.jp

2. 滑り軸受試験機および解析手法

Fig.1は本研究で使用した滑り軸受試験機⁸である。コン トローラーにより回転数を0[rpm]~5000[rpm]の間で操作 する事ができる。ロータ部に付加質量を装着することでア ンバランス状態を再現する事ができる。アンバランスが存 在しない状態の1次危険速度は2543[rpm](42.4Hz)である。 滑り軸受の潤滑油は無添加機械油VG22(ISO 粘度グレード 22)を使用した。試験機の滑り軸受の材質は真鍮、軸の材 質はSUS304である。本研究では付加質量ごとの周波数応 答と回転軸の振れ回り軌跡、軸振動の周波数解析を行って いる。周波数応答は加速度ピックアップBruel&KjaerVibro 製AS-063を反駆動側滑り軸受箱に設置し測定を行った。 付加質量なしの状態とアンバランス 状態(付加質量は 0.2g, 0.4g, 0.6g, 0.8g, 1.0g)での測定を行っている。 Table1に試験機の不釣り合い量と偏重心を示す。偏重心 は4.42~22.10[µm]間で変化させた。Fig.2にオイルホワー ル発生時の滑り軸受試験機の代表的な周波数応答を示す ^{9.10)}。試験機の初期回転数は500[rpm],最終回転数は 5000[rpm]である。本試験ではおよそ回転数4000~ 5000[rpm]において自励振動オイルホワールが発生するこ とが分かる。Table2は周波数応答測定時の実験条件を示 す。回転数増速時(Run-up)では500~5000[rpm]まで,回転数 減速時(Coast-down)では5000~500[rpm]まで変化させた。 振動速度はナイキスト周波数2.0[kHz]で測定を行った。ラ イン数は1600本なので周波数分解能は1.25[Hz/本]である。 一方、回転軸の振れ回り軌跡の解析では3次元加速度ピッ クアップBruel&Kjaer製4524を反駆動側滑り軸受箱に設置 し、付加質量なしの状態で振動加速度の測定を行った。 Table3は回転軸の振れ回り軌跡解析時の実験条件を示す。 回転数は共振発生時の2543[rpm],正常時の3000[rpm],オ イルホワール発生時の4500[rpm], 5000[rpm]まで100[rpm] 間隔で測定を行った。振動加速度の測定はサンプリング周 波数25.64[kHz]でナイキスト周波数10.0[kHz]である。1点 あたり4096点の測定を行った。最後に軸振動の周波数解析 を行うために反駆動側滑り軸受箱に加速度ピックアップ Bruel&Kjaer製4338を設置している。サンプリング周波数



Fig.1 Sliding bearing test machine

 Table 1
 Unbalance amount and mass eccentricity for each balance weight

Balance weight [g]	0.2	0.4	0.6	0.8	1.0
Unbalance amount[g•mm]	7.69	15.38	23.07	30.76	38.45
Mass eccentricity[µm]	4.42	8.84	13.26	17.68	22.10

は102.4[kHz], カットオフ周波数は40[kHz], 測定時間は 10[s]間, 初期回転数はオイルホワールによる回転軸と軸受 外輪との接触が起こる直前と思われる回転数4500[rpm]か ら5000[rpm]間で測定を行った。Fig.3に回転軸の振れ回り 軌跡と有効直径の定義を示す。

3軸方向(X方向, Y方向, Z方向)について正の算術平均



Rotation speed [rpm]

Fig.2 The frequency response of Oil Whirl generated by the sliding bearing test machine

	weight [g]	0.0	0.2	0.4	0.6	0.8	1.0
Dun	Start [rpm]	500					
Kun-up	End [rpm]	5000					
Coast-	Start [rpm]	5000					
down	End [rpm]	500					
Nyquist fre	quency [Hz]	2000					
Minimum fr	equency [Hz]	0.36					
Numbe	r of lines	1600					

 Table 2
 Conditions of the frequency response analysis

Table 3 Conditions of trajectory analysis

Weight [g]	0.0	0.2	0.6	1.0	
Rotating speed	From 2543[rpm], 3000 [rpm] to 5000 [rpm] every 100[rpm]				
Sampling frequency [Hz]	25640				
Nyquist frequency [Hz]	10000				
Minimum Frequency [Hz]	1.0				
Number of samples		40	96		



Fig.3 Definition of the amount of whirling of the sliding bearing

値をX_P, Y_P, Z_Pとする。負の算術平均値はX_N, Y_N, Z_Nと する。図中ではZ方向は省略している。正の算術平均値か ら負の算術平均値までの距離を振れ回り量Lとする。3軸 方向の振れ回り量の2乗和平方根を有効直径Dとする。

X方向の振れ回り量L _x	$L_X = X_P - X_N$	(1)
Y方向の振れ回り量L _y	$L_{\rm Y} = Y_{\rm P}$ - $Y_{\rm N}$	(2)
Z方向の振れ回り量L _z	$L_z = Z_P - Z_N$	(3)

有効直径 D

$$D = \sqrt{L_{x}^{2} + L_{y}^{2} + L_{z}^{2}}$$

(4)

ここで、有効直径Dは回転軸の振れ回り量を表す評価量 とする。

3. 振動解析の結果

Fig.4はアンバランスが存在しない場合の周波数応答値 である。これは回転数増加時に3回,および回転数減速時に 3回の測定,解析を行った結果の平均値を示している。回転 数増加時では、1次危険速度,約2600[rpm]において共振が 発生している。その後、応答は減少し、回転数約 3800[rpm]からオイルホワールが発生している。オイルホ ワール発生後は回転数の増加と共に応答値も急激に増加し ている事が分かる。回転数減速時では、共に応答値も急激 に減少しており、回転数約3400[rpm]までオイルホワール が持続している事が分かる。回転数増加時のオイルホワー

ル発生回転数と回転数減速時にオイルホワール収束時の回 転数に約400[rpm]の差が生じたのはヒステリシス現象が発 生したためと考えられる。Fig.5はアンバランスが存在す る場合の回転数増速時(Run-up)の周波数応答値を示してい る。回転数増加時の3回分の測定,解析結果の平均値である。 黒線はアンバランスが存在しない場合の周波数応答値であ る。付加質量によりロータにアンバランスが発生した状態 である。付加質量が増加すると全ての周波数帯で応答値が 増加していることが分かる。特にオイルホワールが発生し ている回転数領域においてのその増加が大きい事が分か り、自励振動オイルホワールとアンバランスの同時発生は 回転機械に大きな損傷を与えるものと考えられる。またア ンバランスが存在していない場合では1次危険速度のみが 固有振動数として顕著に現れていたが、アンバランスによ る応答値の増加により、自由度が増えたために固有振動数 が1500[rpm]から2200[rpm]付近にも現れている事が分か る。また付加質量の増加と共にオイルホワールが発生する 回転数は僅かながら低速側に移動している事が分かる。 Fig.6はアンバランス発生時で回転数減速時(Coast-down)の 周波数応答を示している。回転数増加時の応答値と同様の 傾向を示しており回転数増加時と減速時では同様にヒステ リシス現象が発生している事が分かる。回転数増速時のオ イルホワール発生は回転数3400~3800[rpm]から始まって いるが、回転数減速時ではヒステリシスの影響によりオイ ルホワールは回転数3000~3100[rpm]まで持続しているこ

とが分かる。

Fig.7からFig.12までは反駆動側の回転軸の振れ回りの軌跡を回転数別に示している。図はアンバランスが存在していない,回転数増加時の状態である.図中の●の大きさが軸の振れ回る大きさを示している。Fig.7の回転数

3200[rpm]ではオイルホワールは発生していない条件であ り,回転軸の振れ回りは微小である。それに対してFig.8の 回転数3700[rpm]あたりからオイルホワールの発生開始に より回転軸の振れ回りが増加している。Fig.9の回転数 4100[rpm]は成長中オイルホワール状態を示しており振れ



Fig.4 Result of frequency responses without unbalance (run-up and coast-down)



Fig. 5 Result of frequency responses with unbalance (run-up)



Fig. 6 Result of frequency response with unbalance (coast-down)

回り量が非常に大きくなっている。オイルホワールによる 振れ回り量は縦方向に比べ,横方向が大きい事が分かる。 縦方向の振れ回り量が小さい理由は重力により軸の振れ回 りが抑制されたものと考えられる。オイルホワールが最も 成長したFig.11とFig.12,それぞれ回転数4800[rpm],回転数 5000[rpm]では横方向だけでなく,重力で抑制されている縦 方向の振れ回りも大きくなっていることが分かる。

Fig.13は回転軸の振れ回り量である。横軸は回転数,縦 軸は加速度である。X,Y,Zの3軸方向の振れ回り量であり, 各軸方向と装置の位置関係を右図に示している。本図はア ンバランスが存在しない場合である。X方向の振れ回り量 Lxはオイルホワールが発生する回転数約3800[rpm]以降で は急激に増加していることが分かる。一方,鉛直方向に対 応する振れ回り量Lyと軸方向に対応する振れ回り量Lzは オイルホワール発生後,直ぐには有効直径は大きくはなら ず,回転数約4400[rpm]以降,急激に大きくなっており,有効 直径Lxと傾向が異なる事が分かる。この理由として鉛直 方向の有効直径Lyについては重力により抑制されており, 軸方向の有効直径Lzについては構造上,拘束されているか らだと考えられる。Fig.14はオイルホワール発生時の軸振 動の周波数解析を示している。横軸は回転軸の回転数,縦 軸は回転軸の振動数を表している。図中の青線は回転数の 1/2に対応した値である。灰色の線はオイルホワール中の 回転軸の振動数を示している。オイルホワールが発生する と回転軸の振動数はおよそ回転数の1/2になる事が知られ ている。オイルホワール発生と共に軸の振動数は回転数の 1/2に比例して増加しているが,回転数4700[rpm](78Hz)以 上辺りから回転軸の振動数は約38[Hz]に収束している事が 分かる。この回転数以上では回転軸の振動数が変化しない 事から自励振動の形態としてオイルホワールからオイル ウィップに遷移していると考えられる。

4. 結 論

周波数応答解析より自励振動オイルホワールの発生する 回転数は本滑り軸受試験機において約3800[rpm]であり, オイルホワールが発生すると軸の振動速度は急激に大きく なった。オイルホワール発生時に回転数を5000[rpm]まで 増加させると,軸の振動速度もさらに急激に増大した。ま たオイルホワールの発生する回転数と収束する回転数が異 なるヒステリシス現象が確認されている。オイルホワール とアンバランスが同時に発生した場合はオイルホワール単 独の時よりも軸の振動速度は急激に大きくなることが分 かった。オイルホワールによる軸振動数は回転数のおよそ 1/2倍に比例することが分かった。回転軸の振れ回り軌跡 の解析ではオイルホワール発生時,X方向のみならず,Y 方向にも大きく振動していることが判明した。Y方向の振 れ回り量がX方向より少ないのは重力による抑制が理由と 考えられる。一方,Z方向の振れ回り量が少ないのは構造 上,拘束されているからである。

謝 辞

本研究は科学研究費補助金「基盤研究(C)」課題番号 17K06979の援助を受けて実施されたことを記し、謝意を 表す。



Fig.7 The trajectory of rotating shaft on X-Y plane (Rotating speed:3200 rpm)



Fig.8 The trajectory of rotating shaft on X-Y plane (Rotating speed:3700rpm)

参考文献 E. Capone: Oil Whirl in Journal Bearings under No Load Conditions, WEAR, **26** (2), 2017-2027 (1973)
 林 洋次: 滑り軸受(2), ターボ機械,**10**(8), 492-500 (1982)
 橋本 巨,和田稲苗,角田博明:だ円ジャーナルすべり 軸受の乱流潤滑特性に関する研究,日本機械学会論文 集C編, 50 (450), 346-353 (1984)

4)佐藤洋司:ポンプ運転中に発生する様々な現象,ターボ 機械, 24(5), 43-49 (1995)

5) 田中嘉津彦, 中原鋼光, 京極啓史: ピストンポンプ・モー



Fig.9 The trajectory of rotating shaft on X-Y plane (Rotating speed:4100rpm)



Fig.10 The trajectory of rotating shaft on X-Y plane (Rotating speed:4400 rpm)

タにおけるピストンのオイルホワール(混合潤滑を考 慮した数値計算),日本機械学会論文集C編, **64**(618), 273-281(1998)

- 6) 堀幸夫,加藤孝久: すべり軸受で支持されたロータの 安定性におよぼす地震波の影響,日本機械学会論文集C 編,55(511), 611-617(1989)
- 7) L. Wang and R.Gao: Condition Monitoring and Control for Intelligent Manufacturing, Springer Press, 111-114 (2005)
- 8)福井良輔,太田博光,長橋尚也,山田雄太:滑り軸受に 発生する自励振動オイルホワールの振動特性,日本機 械学会 第18回 評価・診断に関するシンポジウム,



Fig.11 The trajectory of rotating shaft on X-Y plane (Rotating speed:4800 rpm)



Fig.12 The trajectory of rotating shaft on the X-Y plane (Rotating speed:5000 rpm)

No.19-308, 112-115 (2019)

- 9) R. Fukui, H. Ohta, Y. Yamada, N. Nagahashi, T. Shiigi, and S. Tamura: Vibration Characteristics of Self-Excited Vibration about Sliding Bearings, Proceedings of COMADEM2019, 495-501 (2019)
- 太田博光,福井良輔,長橋尚也,山田雄太,高田寛大:滑 り軸受に発生する自励振動オイルホワールの振動・潤 滑油解析,日本設備管理学会誌,31 (4), 42-47 (2020)



Fig.13 The amount of whirling in three directions without unbalance



