M03 デジタル画像相関法を用いた超弾性体の応力計測法の開発

大平 紘敬 (指導教員 柴原正和)

Development of Stress Measurement Method for Hyper-elastic Material Using Digital Image Correlation

by Hironori Ohira

Abstract

Hyper-elastic materials are difficult to analyze stress and strain distribution using FEM. Since rubber has complicated mechanical characteristics which are material nonlinearity, geometric nonlinearity, viscoelasticity and temperature dependency, it is very important to investigate the details of mechanical characteristics by measurement. In this study, stress measurement system for hyper-elastic material using digital image correlation technique, which can measure in non-contact and full visual field, is developed. This system includes strain calculation using large deformation theory and stress calculation using strain energy density function. This system was applied to tensile test using rubber test specimen with crack. And, measuring forces are compared with the experimental external force for validation. In addition, this system is applied to the contact test, and the stress distribution is also measured.

1. 緒 言

超弾性体 ¹⁾とは大変形が可能で荷重を取り除くとほぼ 元の状態に戻るという力学的な特徴を持つ物体であり、 高分子材料のゴム材料や、人体の筋肉、網膜などの生体 軟組織がそれにあたる。特にゴム材料は浮標ブイを係留 するラバージョイナー、船の係留施設における防舷材、 車のタイヤなどに用いられるなど各工業分野において多 種多様な用途で使用されている。そのため、ゴム材料は 様々な研究者によって FEM 解析が行われているが、非常 に解析が難しい材料として知られている。その理由とし て、超弾性体であるため、数百パーセントのひずみが発 生する変形の際に、応力-ひずみ関係が非線形となる材 料非線形性、また、大変形による幾何学的非線形性など が存在するためである。更に、厳密な解析を行うには、 粘弾性、温度依存性などを考慮しなければならないとい うこともあり、き裂進展メカニズム、摩擦・磨耗メカニ ズム、補強メカニズムなど、明らかにされていない力学 特性が多く存在する。そのため、新たなゴム材料の開発 には、材料特性および力学特性の把握は非常に重要であ ると考えられる。

そこで本研究では、撮影範囲に対して全視野的な計測 が可能であるという特徴を持つデジタル画像相関法²⁾を 適用し、変形・ひずみおよび、応力計測手法の開発を目 的とする。

まず、数百パーセントのひずみが生じるような大変形 時でも変形計測を可能とするために、連続画像を使用し て解析を行う増分加算型変形計測法の開発を行った。次 に、幾何学的非線形性を表現するために、大変形項を考 慮したひずみ算出式を用い、材料非線形性としてはひず みエネルギ密度関数を用いることでひずみ・応力計測シ ステムの構築を行った。構築したシステムをき裂を有す るゴム材料の引張り試験へ適用し、本システムにより計 測された力と実際の試験力との比較を行うことで妥当性 の検証を行った。更に、応用として実際のタイヤの現象 に近いゴム材料と単突起との接触試験への適用を行い、 得られた応力計測結果に関する考察を行った。

2. デジタル画像相関法を用いた変形・ひずみ・ 応力計測システム

本システムは、変形中の連続画像を用いて、増分加算 型変形計測法により変位量を算出し、大変形項を考慮し たひずみ式、ひずみエネルギ密度関数を適用することで 非接触かつ全視野にわたる応力を計測するものである。 次節以降に本システム各々の理論に加えて、ひずみエネ ルギ密度関数の同定法について説明を行う。

2.1 增分加算型変形計測法

本手法は、撮影した画像を時系列に沿って並べ、連続 する 2 枚の画像にデジタル画像相関法を適用することに より、各画像間の変位増分 $\{\Delta u\}$ を追跡しながら算出し、 変形を計測したい画像までの変位増分を全て足し合わせ ることで変位量を得る手法である。この手法を用いれば、 画像照合を行う画像同士は大きく変化せず、特別な補正 なしに照合を行うこと無く大変形計測が可能となる。ま た、連続画像を使用しているため、変形挙動の計測も可 能となる。

$\{u_1\} = \{ \bigtriangleup u_1 \} \qquad \{u_2\} = \{ \bigtriangleup u_1 \} + \{ \bigtriangleup u_2 \} \quad \{u_3\} = \{ \bigtriangleup u_1 \} + \{ \bigtriangleup u_2 \} + \{ \bigtriangleup u_3 \}$



Fig.1 Incremental type measurement method.

2.2 大変形項を考慮したひずみ算出

ゴム材料のような柔軟な材料のひずみ解析では、大変 形に伴う幾何非線形性を考慮する必要がある。幾何学的 非線形性とは構造体の大変形により生じる非線形であり、 例えば梁の大たわみのように局部的には小さなひずみし か生じていないのに全体としては大きな回転を伴う場合 などに生じる。この幾何非線形性を正しく取り扱うため に、本研究では式(1)に示す大変形項を考慮した式を用い て、x方向、y方向、xy せん断ひずみの算出を行う。

$$\epsilon_{x} = \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{1}{2} \left(\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^{2} + \left(\frac{\partial v}{\partial x} \right)^{2} \right)$$

$$\epsilon_{y} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{2} \left(\left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^{2} + \left(\frac{\partial v}{\partial y} \right)^{2} \right)$$

$$\gamma_{xy} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \frac{\partial v}{\partial y} \right)$$
(1)

また、式(2)より主ひずみの算出を行う

$$\varepsilon_{1} = \frac{1}{2} (\varepsilon_{x} + \varepsilon_{y}) + \frac{1}{2} \sqrt{(\varepsilon_{y} - \varepsilon_{x})^{2} + \gamma_{xy}^{2}}$$

$$\varepsilon_{2} = \frac{1}{2} (\varepsilon_{x} + \varepsilon_{y}) - \frac{1}{2} \sqrt{(\varepsilon_{y} - \varepsilon_{x})^{2} + \gamma_{xy}^{2}}$$
(2)

2.3 ひずみエネルギ密度関数を用いた応力算出法

本節では、前節で算出したひずみを用いて応力を算出 する方法について説明を行う。ひずみエネルギ密度関数 とは物体が変形を受けるとポテンシャルエネルギが蓄え られると仮定したもので、エネルギは主伸張比 λ_i の関数 として表される。ここで、 λ_i は元の長さを1としたとき の変形後の長さのことであり、式(3)と表される。なお、 式中 ϵ_i は主ひずみであり添え字はその方向を示す。

$$\lambda_i = 1 + \varepsilon_i \tag{3}$$

本研究では、式(4)に示す、広範囲なひずみレベルでゴム の実挙動を精度よく再現でき、数値計算において最も広 く利用されている Ogden³⁾が提案したひずみエネルギ密 度関数を用いる。なおエネルギ関数には体積項が追加さ れる場合もあるが、ここでは非圧縮として体積ひずみを 無視する。

$$W = \sum_{n=1}^{N} \frac{\mu_n}{\alpha_n} (\lambda_1^{\alpha_n} + \lambda_2^{\alpha_n} + \lambda_3^{\alpha_n} - 3)$$
(4)

式(4)における、 μ_n および α_n は、一軸伸張、純せん断、一 様二軸引張りに代表される試験法によりそれぞれ得られ る材料定数である。本研究では一軸伸張試験により得ら れる材料定数を用いて主応力を算出する。その際、 λ_1 、 λ_2 、 λ_3 の関係は非圧縮性より式(5)と表せ

$$\lambda_1 \lambda_2 \lambda_3 = 1 \tag{5}$$

一軸伸張試験において、一方向に引張ると他の二方向に

は自由に収縮するため、 λ_2 、 λ_3 は λ_1 を用いると式(6)と表せる。

$$\lambda_2 = \frac{1}{\sqrt{\lambda_1}} \qquad \lambda_3 = \frac{1}{\sqrt{\lambda_1}} \tag{6}$$

更に式(6)を式(4)に代入し、λ₁で微分すると式(7)に示す主 応力 σ₁が得られる。

$$\sigma_{1} = \sum_{n=1}^{N} \mu_{n} (\lambda_{1}^{\alpha_{n}-1} - \lambda_{1}^{-\frac{1}{2}\alpha_{n}-1})$$
(7)

これにより、主応力 σ_1 を主伸張比 λ_1 のみ、つまり主ひず み ϵ_1 のみの関数として表現できる。ひずみエネルギ密度 関数を λ で微分して得られる主応力をx方向応力、y方向 応力、xy せん断応力として評価を行うために、主応力式 との関係を用いて分解を行う。

$$\sigma_{1} = \frac{1}{2}(\sigma_{x} + \sigma_{y}) + \frac{1}{2}\sqrt{(\sigma_{y} - \sigma_{x})^{2} + 4\tau_{xy}^{2}}$$

$$\sigma_{2} = \frac{1}{2}(\sigma_{x} + \sigma_{y}) - \frac{1}{2}\sqrt{(\sigma_{y} - \sigma_{x})^{2} + 4\tau_{xy}^{2}}$$
(8)

$$\frac{\gamma_{xy}}{\varepsilon_x - \varepsilon_y} = \frac{2\tau_{xy}}{\sigma_x - \sigma_y} \tag{9}$$

式(8)に示す最大、最小主応力式、式(9)に示す等方性材料 における主ひずみと主応力の主軸の関係より、式(10)に示 すx方向垂直応力、y方向垂直応力、xy せん断応力を算 出する。

$$\sigma_{x} = \frac{1}{2} \left[\sigma_{1} + \sigma_{2} - \frac{\sigma_{1} - \sigma_{2}}{\sqrt{1 + \left(\frac{\gamma_{xy}}{\varepsilon_{x} - \varepsilon_{y}}\right)^{2}}} \right]$$

$$\sigma_{y} = \frac{1}{2} \left[\sigma_{1} + \sigma_{2} + \frac{\sigma_{1} - \sigma_{2}}{\sqrt{1 + \left(\frac{\gamma_{xy}}{\varepsilon_{x} - \varepsilon_{y}}\right)^{2}}} \right]$$

$$\tau_{xy} = \frac{1}{2} \frac{\gamma_{xy}}{\varepsilon_{y} - \varepsilon_{y}} (\sigma_{x} - \sigma_{y})$$
(10)

2.4 ひずみエネルギ密度関数の同定法

本節で行うひずみエネルギ密度関数の同定⁴⁾とは、式 (7)を用いて実測値に近い曲線を描くための係数 α およ び μ を同定することに相当する。以下に Ogden 定数同定 の流れについて説明を行う。

実験に使用するゴムを用いて一軸引張り試験を行い、 応力ー伸張比曲線を描く。その後、引張り試験から得ら れた応力ー伸張比曲線にフィットする Ogden 定数を定め る。Fig.2 にカーブフィットを行った例を示す。今回カー ブフィットには範囲を分割し Ogden 定数を算出した。 Table 1 に得られた Ogden 定数を示す。Fig.2 より、Ogden 関数により、実験データを精度良く表現できていること が確認できる。



Ogden's approximation.

Table 1 Ogden's constant.

(a) 1<λ<2.45			(b) 2.45< λ		
N	2		N	2	
α ₁	3.14		α1	4.30	
μ ₁ (MPa)	0.13		μ_1 (MPa)	-0.0031	
α ₂	0.2		α2	2.5	
μ ₂ (MPa)	8.00		μ_2 (MPa)	0.5	

3. 応力計測法の妥当性検証

本章では、き裂を有するゴム材料 SBR の引張り試験を 実施し、提案システムを用いて応力の算出を行い、得ら れた結果の考察と共に算出した応力の妥当性検証を行う。 3.1 実験条件

き裂を有するゴム材料を用いて引張り試験を行い、試 験力 0N、12.0N、21.6N、28.8N、34.1N、40.3N 時の計 6 枚の画像をデジタルカメラで撮影した。Fig.3 に撮影した 画像の内、試験力 0N、12.0N、28.8N、40.3N 時の 4 枚を 示す。なお応力算出には、Table 1 に示した Ogden 定数を 用いた。

3.2 変位および応力計測結果

Fig.4 に増分加算型変形計測法により得られた y 方向変 位分布を示す。同図より、増分加算型変形計測法を用い ることで、変形や回転が大きいと思われるき裂部周辺で も変位分布が計測可能であることが確認できる。また、 荷重値 F が大きいほどき裂が進展し、また、変位量が大 きくなっていることが確認できる。以上の結果より、連 続画像を用いた増分加算型変形計測法により、連続的な 変位挙動を計測することが可能であることを確認した。

Fig.5 にひずみエネルギ密度関数を用いて得られた応力 分布を示す。同図より試験力が増加するに従って、応力 が増加する様子が確認できる。

Fig.5 に示した応力の妥当性を検証するために、各試験 力時における y 方向応力を x 方向、z 方向に積分した値、 つまり力として算出した値と実際の試験力との比較を行 う。まず、各試験力時における B 断面から B'断面まで の力の分布を Fig.6 に示す。同図より、F=34.1N、40.3N 時では多少のばらつきがあるものの全体的にどの断面で もほぼ一様な値であることが確認できる。

また、Fig.6 に示した各試験力時における計測力を平均 した値と実際の試験力との比較を Fig.7 に示す。同図より、 全てのケースにおいて試験力と計測力がほぼ一致してい ることが確認できる。以上の結果から、Fig.5 に示す応力 分布図が妥当であることが確認できる。









(b) Final deformed image

(a) Undeformed image (b) Final Fig.8 Image of case-1.





(a) Undeformed image Fig.9 Ima

image (b) Final deformed image Fig.9 Image of case-2.

4. 応力計測法のゴムと単突起接触試験への適用

本章では2種類の実験を行い、得られた結果において 比較と考察を行う。

4.1 実験条件

直径 78mm、厚さ 18mm の円形ゴムと単突起との接触 試験を行う。実験1 では荷重を徐々に負荷し最大 75N の 荷重がかかる圧縮試験を行い、実験2 では 75N の負荷を かけつつ、円形ゴムを回転させスリップ率 20%の状態で 単突起との接触試験を行う。ただしスリップ率とはタイ ヤの進行方向をu、回転角速度をω、回転半径をRとし た時に式(11)sで表される値であり、今回の実験ではゴム の回転方向と同方向に単突起の付いた路面が移動してお り、路面速度が回転速度より 20%速い状態である。

$$s = \frac{u - R\omega}{u} \tag{11}$$

それぞれの実験の計測に使用した画像の内、基準画像と 最終変形画像を Fig.8、Fig.9 に示す。画像中の点線の枠は 計測領域である。なお実験1では、9枚の画像を使用、実 験2では49枚の画像を使用して計測を行った。

4.2 応力計測結果および考察

実験1、実験2において基準画像から最終変形画像までの連続画像を用いて得られた応力分布を以下に示す。それぞれの実験のy方向応力分布、x方向応力分布、xyせん断応力分布をFig.10、Fig.11、Fig.12示す。

まず、Fig.9 より、突起上部では実験 1、2 共に上部か らの荷重によって同程度の圧縮応力が発生していること が確認できる。しかし、実験2における突起の左部分で は実験1では発生していない引張りの応力、右部では圧 縮の応力が発生している。また、Fig.11 より、突起上部 では実験1、2共に同程度の引張り応力が発生し、突起左 部では実験2において圧縮応力、右部では引張りの応力 が発生している。これらは、ゴムが回転しながら動いて いる路面と接触し、なおかつ路面がゴムの回転速度より 速く動くためであると考えられる。路面の速度が速いた めに、突起左部ではゴムの回転方向つまり x 方向に向か って圧縮応力が働き、その影響でy方向には引張りの応 力が発生する。また、右部では突起に接触している部分 が路面の速度に引張られるように変形するため、y方向 には引張り、y方向には圧縮の応力が働く。また、Fig.12(b) から路面の速度によってゴム全体に正のせん断応力がか かり、Fig.12(a)と比較して正のせん断応力が大きくなると 考えられる。実験1と実験2におけるせん断応力の差が





(a) Case-1 (b) Case-2 Fig.10 Distribution of stress in y-direction σ_{v} .





(a) Case-1 (b) Case-2 Fig.11 Distribution of stress in y-direction σ_x .



Fig.12 Distribution of stress in xy τ_{xy} .

ゴムの路面における摩擦応力に相当すると考えられる。 以上より、開発した応力計測法をゴムの接触試験に適 用することで、非接触で変形・応力状態を計測すること が可能となった

5. 結 言

本研究では連続画像を用いた変形・ひずみ・応力計測 システムの構築を行い、提案システムの妥当性の検証お よび単突起との接触試験への適用を行った結果、以下の 結論が得られた。

- 増分加算型変形計測法をき裂を有するゴム材料の引張り試験に適用することで連続的な変形挙動を計測可能であることを確認した。
- ひずみエネルギ密度関数をき裂を有するゴム材料の引張り試験に適用することで、開発した応力 計測法の妥当性を確認した。
- 開発した応力計測法をゴム材料と単突起との接 触試験に適用することで、複雑な変形状態および、 応力分布が計測可能であることを確認した。

参考文献

- 吉田、阿部、藤野:高減衰ゴム材料の構成則、土 木学会論文集、No.710/I-60、2002、209-224.
- 米山、森本:デジタル画像相関法による変位測定 とその標準化について、日本機械学会シンポジウ ム講演論文集、第 2003 号、2003、pp.98-103.
- 吉田、杉山:ゴム材料のための Ogden モデルの近 似計算法、土木学会論文集A、Vol.64 No.2、2008.4, pp.217-222.
- 津留崎、飛鳥井: FEM 解析のためのゴム材料の物 性パラメタ決定方法、神奈川県産業技術総合研究 報告 No.10/2004、pp55-59