

K4-62

搭載物の動特性を考慮したアクティブ除振台の振動と制御

Vibration and Control of Active Isolator taking Dynamical Property of Elastic Load into account

肱岡 純也¹, 白石 孟², 塩原 和弥², 渡辺 亨³, 背戸 一登⁴, 田中 宏幸⁵
 Junay HIJOKA¹, Hazime SHIRAIISHI², Kazuya SHIOBARA²
 Toru WATANABE³, Kazuto SETO⁴, Hiroyuki TANAKA⁵

This paper deals with the control system design for active isolation table. It aims at controlling vibration of the installed object and isolation table. An experimental isolation table with flexible loaded object is built. Control simulations and experiments are carried out by using feedback controller designed by using sub-optimal and absolute velocity feedback control theory.

1. 緒言

高精度の精密機器は微小な振動で、性能・精度が低下する。この微小な振動対策として、除振装置の研究が様々に行われている。その多くは地面からの振動絶縁のみを考慮したものであるが、除振台に大型の精密機器や縦長の形状をしているものを搭載したときには、搭載物による連成振動がおき、除振台と搭載物が一体となって揺れるような振動が生じ、問題となっている。本研究では除振台のみの制御で振動絶縁と制振効果を与えることを目指す。そのために、塔状弾性搭載物の振動特性も考慮したモデリング、制御系の設計を行う。

そのモード形を Fig.2 に示す。3つのモード形はすべて x 軸方向のものであり左から順に、1次モードのピッチングモード、2次モードのテーブル部のスライディングモード、3次モードの弾性曲げモードである。これら3つを制御対象とする。

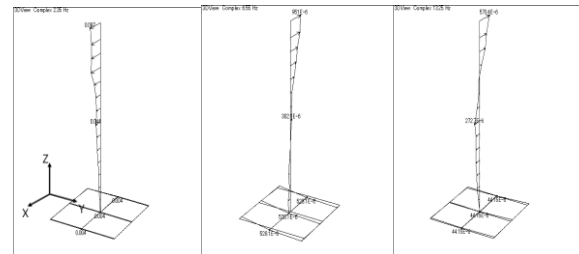


Fig.2 Vibration mode shapes of isolation table

2. 実験装置概要

本研究では、鉛直方向に高い電子顕微鏡を搭載することを想定している。テーブルは 320×320×15 mm のアルミ製である。搭載物は高さ 710 mm で、2本の角柱と2つのブロックより構成される。テーブル部は鉛直方向に4つの円弧ばね、水平方向に8つのリニアガイドにより支えられており、各々ピアノ線で接続している。また鉛直方向に4つ、水平方向に4つのボイスコイルモータによって制御力を伝えている。Fig.1 に実験装置の外観を示す。

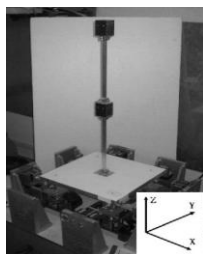


Fig.1 Overview of the Isolation System

3. 実験装置の振動特性¹⁾

実験で得られる周波数応答を基に、実験モード解析ソフト Me'Scope から実験装置のモード形を調べた。

4. モデリング手法

制御対象とする振動を低次元化物理モデル作成法^{2,3)}に基づきモデリングした。

- ① 3次モードまでの、制御対象構造物の振動特性を調べる。
- ② 低次元化する自由度(次数)を決定する。今回は質点の数が3つのため、3自由度である。
- ③ 質点の配置ポイントを決める。各振動モード形を良く表せる点をモデリングポイントとして選択する。1次モードでは頭頂部・2次モードではテーブル部・3次モードでは中間部をモデリングポイントとする。

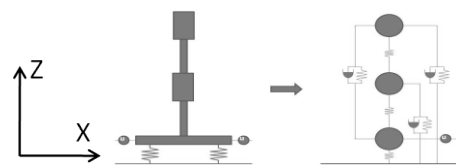


Fig.3 Concept of modeling

- ④ モード行列 Φ と各質点の等価質量 μ を求める。
- ⑤ (1),(2)式から質量行列 M ・剛性行列 K を求める。

1: 日大理工・学部・機械 2: 日大理工・院・機械 3: 日大理工・教員・機械 4: 背戸振動制御研究所 5: 株式会社 昭和サイエンス

$$M = \Phi^{-T} \Phi^{-1} \quad (1)$$

$$K = \Phi^{-T} \kappa \Phi^{-1} = \Phi^{-T} \omega^2 \Phi^{-1} \quad (2)$$

減衰行列 C は比例減衰的に求めた。

⑥ 運動方程式を立てて、制御系設計を行う。

5. モデリングの妥当性

作成したモデルと実機の周波数応答の比較図を示す。この図により、モデルの妥当性を確認出来る。

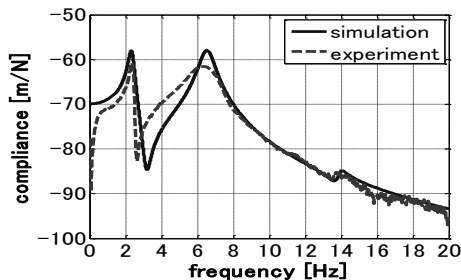


Fig.4 Transfer functions by model and experiment

6. 準最適制御(sub optimal control)^{2,3)}

従来、状態フィードバック制御を行うには最適制御理論を用いることが多い。しかし最適制御を行うには全ての状態を観測する必要がある。しかしながら、多自由度モードの全質点に全てのセンサを取り付ける事はコストの面から見ても一般的ではなく、質点の多い場合は全ての状態量を観測するのは困難である。そこで構造制約のある場合の解決方法として知られている準最適制御理論を用いる。今回は、中央部のセンサを無視し、センサ数を2つに減らしつつ3次モードまでを考慮する事が可能である。

7. 制御方法

制御ブロック線図を下記に示す。モデリングの際に無視している高次モードから引き起こるスピルオーバー対策として、ローパスフィルタを挿入している。

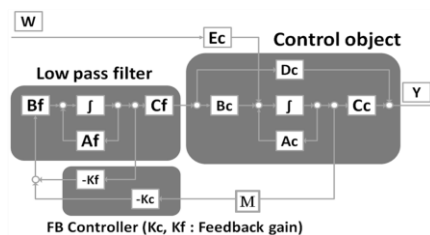


Fig.5 Block Diagram of control method

8. 準最適制御による制御実験

準最適制御において、Fig.6 に制御時と非制御時での

地面加振を行った場合のテーブル観測の結果を示す。これにより、非制御時に比べ良好に制御されていることが確認できる。

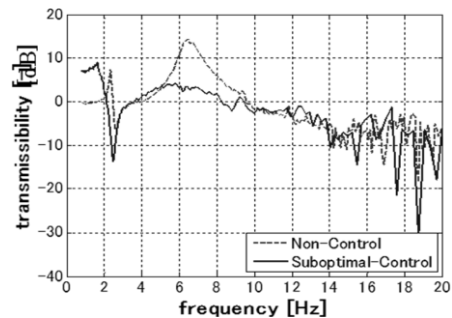


Fig.6 Frequency response to ground disturbance

9. 速度 FB による制御実験

現在の準最適制御系に対して、テーブルに関する除振性能の向上を図るため、搭載物を除き、テーブルのみで速度フィードバック制御をおこなう。結果をFig.7 に示す。なお図中の D は絶対速度 FB 制御を表す。

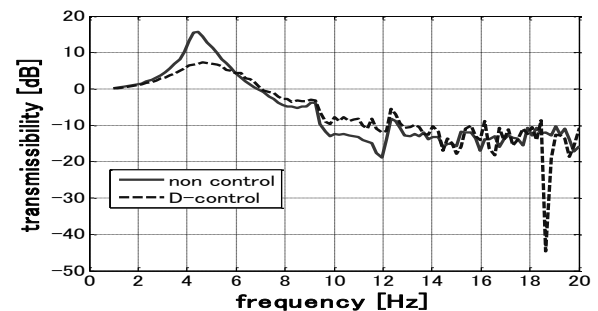


Fig.7 Frequency response ground disturbance only table

10. 結論

準最適制御の実験から、センサの数を減らしつつ制御の効果を得られることを確認できた。テーブル部のみの場合では、準最適制御速度、速度フィードバック制御、それぞれで制御効果を得られることができた。

11. 今後の展望

今後、制御器の改良を行い、将来的には準最適制御、速度フィードバック制御を併合した場合において、大きな効果を得ることを目標とする。また、新たな制御法として、フィードフォワード制御の導入を検討している。

12. 参考文献

- [1]長松昭男 著 「モード解析入門」 コロナ社
- [2]背戸 一登・丸山 晃市 著 「振動工学 解析から設計まで」 森北出版株式会社
- [3]背戸 一登 著 「構造物の振動制御」 コロナ社