

# ベークスベクトル手法と形状最適化

## Basis Vector Method and Shape Optimization

○ 正 趙 希祿 (富士テク)      中村 和彦 (富士テク)  
遠藤 正司 (富士テク)      名取 孝 (富士テク)

Xilu ZHAO, Fuji Technical Research Inc., Tenno-cho, Hodogaya-ku, Yokohama  
Kazuhiko NAKAMURA, Fuji Technical Research Inc.  
Masashi ENDOU, Fuji Technical Research Inc.  
Takashi NATORI, Fuji Technical Research Inc.

Applying the basis vector method to complicated shape optimization problem is examined that it is effective things. But, when actually calculating shape optimization problem or in real optimization system development, many application problems exist yet. In this paper, a flexible basis vector method is applied to the optimization of 3D structure. And examined some problems such as: how to control inside substructures when the boundary shape is changed; how to check the independence of basis vector to each other; and the re-meshing problem when the shape variable is changed. Then proposed calculation algorithm, respectively. In the numerical example, an optimization problem of structure is calculated, the result verify out validity of present methods.

**Key Words:** Shape Optimization, Basis Vector Method, And Structure Optimal Design

### 1. はしがき

最近、設計期間の短縮や設計コストの削減を目指し、構造最適設計に関する研究は大幅に進んでおり、数々の研究論文や報告が発表された<sup>(1)</sup>、<sup>(2)</sup>。最適化の設計変数により、構造最適化問題を寸法最適化、形状最適化と位相最適化に分類されている。

寸法最適化は、設計変数がシェルの板厚や、梁の断面積と慣性モーメントなどを含む。その最大な特徴は反復計算過程において、解析メッシュの変化はなく、設計変数が要素剛性マトリックスと陽的な関係があるので、感度計算は比較的容易に実現することができる。そのゆえ、八十年代から数理計画法と組合せた寸法最適化が盛んに行われていたが、応用範囲に制限があり、解決できる最適化問題は限られる。

位相最適化は、解析モデルの形態構成(位相構成)を直接に設計変数とする。荷重点から拘束点まで部材配置や空孔分布などを設計対象として最適化する。ほとんどの場合は、位相最適化を意匠設計または初期設計段階にしか使えないと言われている。

形状最適化は、解析モデルの位相関係を変化せずに、直接構造形状パラメータを設計変数とする。すなわち最適化過程では、解析モデルの要素データを維持したまま、節点座標データだけを変化させることによって構造形状を変える。設計現場の問題としては、機械仕様、設計規格や他の部品との組立関係などにより構造形態がほとんど決められ、詳細な形状寸法のみを決定する設計問題が多く占められているので、形状最適化に関する研究は続けられ、もっとも頻繁に使われる最適化技術である。

従来の形状最適化では、直接に節点座標または節点座標グループを設計変数とする。複雑な形状変更の定義と表現するには、直接に境界節点を移動する方法、境界を表す既知関数の組合せによる方法、要素パターンを変更する方法、逆変分原理による方法などを用いているが、最適化計算サイクルの中で関連する形状パラメータを調整して構造形状を修正す

る。しかし、これらの方法を使って実際の設計問題を解析する時に、設計変数のグループングや解析メッシュのリメッシングなどの問題が存在している。複雑な形状最適化問題が対応でき、幅広く使われる方法はまだ確立していない。

最近、構造形状最適化には基本形状変更ベクトルをベースとしたベークスベクトル法を提案された<sup>(3)</sup>、<sup>(4)</sup>。実際に扱う形状最適化問題に適用するベークスベクトル法は、通常の設計業務に近い考え方を用い、事前に設計者から加工条件や他の部品との組立関係などを考慮したうえで、幾つかの基本形状変更パターン及び変更範囲を設定する。それから、各基本形状にそれぞれ重み係数を掛けたうえで足し合わせる方法で新しい構造形状を形成する。最適化計算中、各重み係数をそのまま設計変数にし、数理計画法などの最適化手法を用い最適な重み係数を求めることによって最適な構造形状を求めることができる。ここでは、各基本形状パターンは同様な位相構成をもつ節点座標ベクトルの形で数式的に表現されたので、この手法はベークスベクトル法と呼ばれる。

しかし、ベークスベクトル法を実際的な三次元構造の形状最適化問題に应用する際に、外部境界形状の変化に伴い内孔や凸凹などの内部形状の従属移動、各ベークスベクトルの間に依存すべき独立関係や、外部形状変更に伴う要素チェックとリメッシングなどの問題が、まだ十分に解決できず多数存在している<sup>(5)</sup>。

本文では、三次元形状最適化問題にベークスベクトル法を適用する際に、幾つかの応用問題を取扱い、詳細な検討を行ったうえで、それぞれ対策と計算アルゴリズムを与える。また、数値計算例を使って提案した方法の妥当性と有効性を検証する。

### 2. 形状最適化のベークスベクトル法

形状最適化には、形状変更の候補であるベークスベクトルを用い、複数のベークスベクトルの線形結合により形成された線形空間から最適な形状を求める。

具体的な計算手順は、次の3つの部分から構成される。

(1) ベーシスベクトルの作成 形状変更を表現するには、幾つかの基本形状変更パターンを設定する必要がある。計算上、各基本形状変更パターンを節点座標グループで表される。図1の例では、図(a)はオリジナル形状、図(b)~(d)はそれぞれ基本形状1~3を示す。ここでは、ベクトル $\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ を導入し、オリジナル形状と各基本形状のもつ節点座標を同じ順番で並べたベクトルを示す。実際の最適化計算では、各基本形状ベクトルとオリジナル形状ベクトルの差

$$(\alpha_1 - \alpha_0), (\alpha_2 - \alpha_0), (\alpha_3 - \alpha_0)$$

を使い、各基本形状変更パターンを表される。

(2) ベーシス形状により設計形状を表す 各ベーシスベクトルで表された基本形状にそれぞれ重み係数をかけて組合せることにより

$$\alpha = w_0\alpha_0 + w_1\alpha_1 + w_2\alpha_2 + w_3\alpha_3 \quad \dots\dots (1)$$

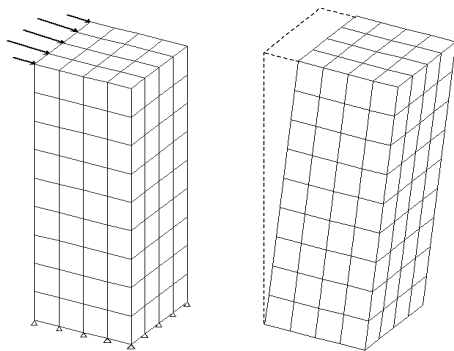
様々な設計形状を形成することができる。ただし、各ベーシスベクトルでの同じ値をもつ節点座標に対して変換された節点座標が同じ値をもつ要求に従い、各重み係数に關係

$$w_0 + w_1 + w_2 + w_3 = 1 \quad \dots\dots (2)$$

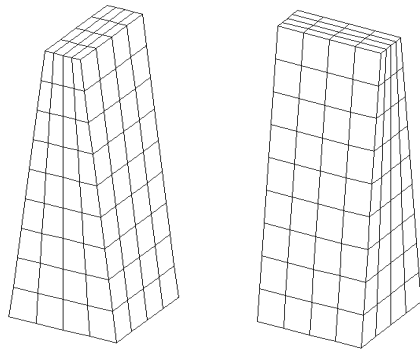
が存在すべきである。式(2)を式(1)に代入して、実際に形状変換に使われる計算式が得られる。

$$\alpha = \alpha_0 + w_1(\alpha_1 - \alpha_0) + w_2(\alpha_2 - \alpha_0) + w_3(\alpha_3 - \alpha_0) \dots (3)$$

ここでは、 $\alpha$ は形成される設計形状の節点座標ベクトル、 $\alpha_0$ はオリジナル形状ベクトル、 $\alpha_i$ はベーシスベクトルである。 $w_i$ は各ベーシスベクトルに掛ける重み係数であり、その幾何学意味は設計形状の中に対応する基本形状の採用比率



(a) Original Shape (b) Basis Shape 1



(c) Basis Shape 2 (d) Basis Shape 3

Fig.1 An example of original and basis shapes

である。例えば、もし $w_1=0, w_2=0, w_3=0$ 、すなわち各ベーシスベクトルの採用比率はすべて0%であれば、形状変換式(3)により $\alpha = \alpha_0$ が得られ、設計形状は初期形状と一致する。もし $w_1=0, w_2=1, w_3=0$ 、すなわちベーシスベクトル2の採用比率は100%、他の採用比率が0%であれば、形状変換式(3)により $\alpha = \alpha_2$ が得られ、設計形状は基本形状2と一致する。もし $w_1=0.5, w_2=-1, w_3=0.15$ 、すなわち各ベーシスベクトルの採用比率はそれぞれ50%、-100%、15%であれば、形状変換式(3)により、それに対応する設計形状が計算できる。ただし、計算中での各ベーシスベクトル $\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ は形状変更基準として常に覚えてはならない。

(3) 最適な形状を求める 形状変換式(3)に含まれる各ベーシスベクトルに掛けた重み係数 $w_i$ を直接に設計変数として、数理計画法などの最適化手法を用い、ある設計目的を達成するように最適な重み係数の組合せを求めて、それから最適な重み係数を式(3)に代入して、最適な形状を求めることが出来る。

以上に検討したベーシスベクトルに基づき基本形状定義および形状変換方法はベーシスベクトルの個数と関係なく適用できる。また、重み係数 $w_i$ は連続変数であるので、式(3)で形成される形状の数は無限にあることが考えられる。

### 3. ベーシスベクトルの独立性検査

形状変換式(3)を使い最適形状を求めるときに、任意の重み係数 $w_i$ の組合せに対して、計算し求めた形状ベクトルは各ベーシスベクトルの線形結合と考えられる。

図1の例では、3つのベーシスベクトルを用いた形状最適化をする場合で正しく最適解が求められる。しかし、図2に示す形状を新しいベーシスベクトル $\alpha_4$ として追加して、4つのベーシスベクトルを用いた形状最適化をする場合は、最適化計算は収束しにくくなり、場合により最適解が求められない可能性も出てくる。

その理由としては、図1(c)と(d)のベーシスベクトル $\alpha_2$ と $\alpha_3$ を足し合わせて、ちょうど図3の形状ベクトル $\alpha_4$ になる。即ち、ベクトル $\alpha_4$ は他のベーシスベクトル $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ の

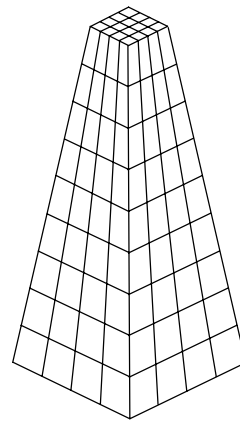


Fig.2 The new basis shape with leamer relationship of other

線形結合で表される。それに起因して、設計変数の間に線形結合関係が生じたので、互いに直交する関係をもつ設計感度は求められなく、最適な探索方向の唯一性が存在しなくなる。そのゆえ、最適化反復計算は不安定状態になり、計算上の振動現象が起こったり、収束しなかったりすることがよく見られる。しかし、各ベースベクトルの独立性が失った場合、必ず反復計算が収束しないとは限らず、計算データにより偶然に反復計算が収束できる計算例もあるが、ただし、この時の最適形状には基本形状採用比率の意味が不明になる可能性がある。

この問題を避けるため、事前にとっておいた各ベースベクトルの互いに存在する独立性を検査する必要がある。

ベースベクトルは単純な節点座標ベクトルであるので、Gauss 初等変換法でベクトル同士の独立性をチェックすることができる。まず、式(2)を変形する

$$w_1(\alpha_1 - \alpha_0) + w_2(\alpha_2 - \alpha_0) + w_3(\alpha_3 - \alpha_0) = \alpha - \alpha_0$$

次に、上式の右辺を0とし、マトリックス形に書き直す

$$[(\alpha_1 - \alpha_0), (\alpha_2 - \alpha_0), (\alpha_3 - \alpha_0)] \begin{Bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{Bmatrix} = 0 \quad \dots (3)$$

ここでは、係数マトリックスに対して、Gauss 初等変換を行い、対角要素が0でない個数を、検査するベースベクトル数と比較して、もし双方の個数が一致すれば検査するベースベクトルは一次独立しているが、逆に対角要素が少ない場合は独立性が存在しない。

図3に示す簡単な例に対して、上記の方法で各ベースベクトルの独立性を検査する。

まず、ベースベクトル $\alpha_1$ と $\alpha_2$ からなる係数マトリックスに対して Gauss 初等変換を行った結果は

$$[(\alpha_1 - \alpha_0), (\alpha_2 - \alpha_0)] = \begin{bmatrix} 0 & 20 \\ 10 & 10 \\ 20 & 0 \end{bmatrix}$$

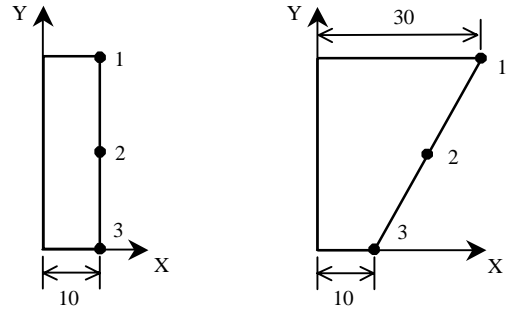
$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

となり、非零対角要素(配列の Rank 数)とベースベクトルの個数が共に2であるので、 $\alpha_1$ と $\alpha_2$ は独立性をもつことを示している。

一方、ベースベクトル $\alpha_1$ 、 $\alpha_2$ と $\alpha_3$ からなる係数マトリックスに対して Gauss 初等変換を行った結果は

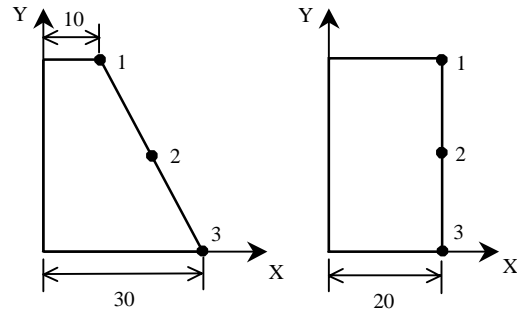
$$[(\alpha_1 - \alpha_0), (\alpha_2 - \alpha_0), (\alpha_3 - \alpha_0)] = \begin{bmatrix} 0 & 20 & 10 \\ 10 & 10 & 10 \\ 20 & 0 & 10 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



(a) Original  $\alpha_0 = \{10, 10, 10\}^T$

(b) Basis 1  $\alpha_1 = \{10, 20, 30\}^T$



(c) Basis 2  $\alpha_2 = \{30, 20, 10\}^T$

(d) Basis 3  $\alpha_3 = \{20, 20, 20\}^T$

Fig.3 An example for independence of basis vectors

となり、非零対角要素(配列の Rank 数)の2に対してベースベクトルの個数は3であるので、 $\alpha_1$ 、 $\alpha_2$ と $\alpha_3$ は独立性を持っていないことを示している。

#### 4. 構造内部形状の従属変動

実際の形状最適化問題では、通常に設計対象とする構造の外部境界形状の変化にともない、構造内部にある内孔や凸凹などを、外部境界形状の寸法とある比例関係をもちつつ大きさあるいはその位置関係を変えるか?外部境界形状の変化を無視し常に一定の大きさあるいは位置関係を維持するか?すなわち外部境界形状の変化に伴い内部形状の従属変動に対するさまざまな要求がよく見られる。

これらの問題を解明するために、ここでは形状変換において、任意2点からなる線分、任意3点座標の比例関係と任意3点からなる角度の変化について検討を行う。

##### 4.1 ベース形状変換による線分の変化

構造内部にある任意2点 a, b を考え、オリジナル形状、基本形状および変換した新しい形状における a 点から b 点までの方向ベクトルを

$$\overrightarrow{a_0b_0} = \{x_{b_0} - x_{a_0}, y_{b_0} - y_{a_0}\}^T \quad \dots (4)$$

$$\overrightarrow{a_1b_1} = \{x_{b_1} - x_{a_1}, y_{b_1} - y_{a_1}\}^T \quad \dots (5)$$

$$\overrightarrow{ab} = \{x_b - x_a, y_b - y_a\}^T \quad \dots (6)$$

とする。重み係数 $w_0$ 、 $w_1$ に関する形状変換を考え

$$\vec{ab} = \{(w_0x_{b0} + w_1x_{b1}) - (w_0x_{a0} + w_1x_{a1}),$$

$$(w_0y_{b0} + w_1y_{b1}) - (w_0y_{a0} + w_1y_{a1})\}^T$$

に表される。式 (4)、(5) を考慮しまとめると、上式は

$$\vec{ab} = w_0\vec{a_0b_0} + w_1\vec{a_1b_1} \quad \dots\dots (7)$$

となる。式 (7) より、構造内部にある任意 2 点からなる方向ベクトルは、形状変換式との同じ重み係数に関する線形結合関係をもつことが解った。

線分 ab の変化を調べるため、式 (7) の両端に自乗して

$$|\vec{ab}|^2 = w_0^2|\vec{a_0b_0}|^2 + w_1^2|\vec{a_1b_1}|^2 + 2w_0w_1|\vec{a_0b_0}||\vec{a_1b_1}|\cos\theta$$

が得られる。ここで、 $\theta$  はベクトル  $\vec{a_0b_0}$  と  $\vec{a_1b_1}$  が挟む角度である。この式を使い形状変換した線分長を計算することができる。その特例として、ベースベクトルは平行となる時に、 $\cos\theta=1$  ので、上式は

$$|\vec{ab}|^2 = w_0^2|\vec{a_0b_0}|^2 + w_1^2|\vec{a_1b_1}|^2 + 2w_0w_1|\vec{a_0b_0}||\vec{a_1b_1}|$$

となる。線分長を表すことを考え

$$|\vec{ab}| = w_0|\vec{a_0b_0}| + w_1|\vec{a_1b_1}| \quad \dots\dots (8)$$

が得られる。式 (8) より、各基本形状における線分が平行する場合、形状変換した線分長は各線分に重み係数を掛けて足し合せる方法で計算できる。

さらに、各基本形状における線分が平行し、かつ線分長が一致する場合、 $|\vec{a_0b_0}| = |\vec{a_1b_1}|$  を式 (8) に代入して

$$|\vec{ab}| = (w_0 + w_1)|\vec{a_0b_0}|$$

また、 $w_0 + w_1 = 1$  を代入して

$$|\vec{ab}| = |\vec{a_0b_0}| \quad \dots\dots (9)$$

が得られる。つまり、この場合は形状変換した線分長は重み係数と関係なく常にオリジナル線分長を保持する。

式 (9) を利用して、設計対象の要求に合わせて、各基本形状において、内孔や凸凹などを同じ形状に、ある特定点から境界までの距離を同じ長さに設定しておけば、任意の重み係数の組合せに変換されても、オリジナル内部形状のもつ性質は常に保持することができる。

#### 4.2 ベース形状変換による座標比例関係の保持

構造内部における任意 3 節点 a, b, c の x 座標を例として検討する。ここで、オリジナル形状と各ベース形状における 3 節点 a, b, c の間に、それぞれ同じ比例係数  $k$  に関する比例関係

$$\frac{x_{a0} - x_{c0}}{x_{c0} - x_{b0}} = k \quad \frac{x_{a1} - x_{c1}}{x_{c1} - x_{b1}} = k \quad \frac{x_{a2} - x_{c2}}{x_{c2} - x_{b2}} = k$$

が存在するとする。これらの式を書き直し

$$x_{c0} = \frac{x_{a0} + kx_{b0}}{1+k} \quad (\text{オリジナル形状})$$

$$x_{c1} = \frac{x_{a1} + kx_{b1}}{1+k} \quad (\text{ベース形状 1}) \quad \dots\dots (10)$$

$$x_{c2} = \frac{x_{a2} + kx_{b2}}{1+k} \quad (\text{ベース形状 2})$$

が得られる。また形状変換した新しい形状における 3 節点 a, b, c の x 座標は

$$x_a = w_0x_{a0} + w_1x_{a1} + w_2x_{a2}$$

$$x_b = w_0x_{b0} + w_1x_{b1} + w_2x_{b2} \quad \dots\dots (11)$$

$$x_c = w_0x_{c0} + w_1x_{c1} + w_2x_{c2}$$

となる。式 (10) を式 (11) の第 3 式に代入し整理して

$$x_c = \frac{1}{1+k} [(w_0x_{a0} + w_1x_{a1} + w_2x_{a2}) + k(w_0x_{b0} + w_1x_{b1} + w_2x_{b2})]$$

が得られ、さらに式 (11) の第 1、2 式を代入して

$$x_c = \frac{x_a + kx_b}{1+k} \quad \dots\dots (12)$$

となる。この式は式 (10) と一致する。すなわち、オリジナル形状と各ベース形状における節点座標の間に同じ比例関係があれば、形状変換した新しい形状における節点の間に重み係数と関係なく常に同じ比例関係を保持することを示している。

実際の形状最適化を行う時に、この関係式を利用し、内孔中心点などの内部特徴点と外部境界との位置関係を便利に調整することができる。

#### 4.3 ベース形状変換による角度値の保持

回転ベースベクトルによる角度値への影響を調べるため、構造内部にある 3 節点 a, b, c からなる角度を考え、オリジナル形状とベース形状における角度を一致とする。

$$\theta_0 = \langle \vec{a_0b_0}, \vec{a_0c_0} \rangle = \langle \vec{a_1b_1}, \vec{a_1c_1} \rangle \quad \dots\dots (13)$$

ここでは、 $\langle \vec{a_0b_0}, \vec{a_0c_0} \rangle$  はオリジナル形状における 3 節点か

らなる角度、すなわちベクトル  $\vec{a_0b_0}$  と  $\vec{a_0c_0}$  の挟まれる角度

である。同様に  $\langle \vec{a_1b_1}, \vec{a_1c_1} \rangle$  はベース形状における 3 節点

からなる角度、すなわちベクトル  $\vec{a_1b_1}$  と  $\vec{a_1c_1}$  の挟まれる角

度である。

回転変換からの影響を調べるのは目的とするので、角度を構成する辺長が変化しないとする。

$$|\vec{a_0b_0}| = |\vec{a_1b_1}|, \quad |\vec{a_0c_0}| = |\vec{a_1c_1}| \quad \dots\dots (14)$$

またオリジナルからベース形状までの回転角度を  $\Delta\theta$  とする。変換した形状での新しい角度  $\theta$  を構成するベクトルは

$$\vec{ab} = w_0\vec{a_0b_0} + w_1\vec{a_1b_1}$$

$$\vec{ac} = w_0\vec{a_0c_0} + w_1\vec{a_1c_1} \quad \dots\dots (15)$$

となる。式の両側にそれぞれ内積を取る。

$$\begin{aligned} \vec{ab} \cdot \vec{ac} = & w_0^2 \vec{a_0b_0} \cdot \vec{a_0c_0} + w_1^2 \vec{a_1b_1} \cdot \vec{a_1c_1} \\ & + w_0w_1 (\vec{a_0b_0} \cdot \vec{a_1c_1} + \vec{a_1b_1} \cdot \vec{a_0c_0}) \end{aligned}$$

式 (14) を考慮し整理すると

$$\vec{ab} \cdot \vec{ac} = \left| \vec{a_0b_0} \right| \left| \vec{a_0c_0} \right| \cos \theta_0 [1 - 2w_0w_1(1 - \cos \Delta\theta)] \dots (16)$$

が得られる。

一方、ベクトルの内積公式より

$$\vec{ab} \cdot \vec{ac} = \left| \vec{ab} \right| \left| \vec{ac} \right| \cos \theta \dots (17)$$

がある。式 (15) の第 1 式を両側で自乗を取る。

$$\left| \vec{ab} \right|^2 = w_0^2 \left| \vec{a_0b_0} \right|^2 + w_1^2 \left| \vec{a_1b_1} \right|^2 + 2w_0w_1 \vec{a_0b_0} \cdot \vec{a_1b_1}$$

式 (14) を考慮し整理すると

$$\left| \vec{ab} \right|^2 = \left| \vec{a_0b_0} \right|^2 [1 - 2w_0w_1(1 - \cos \Delta\theta)] \dots (18)$$

が得られる。同様に式 (15) の第 2 式から

$$\left| \vec{ac} \right|^2 = \left| \vec{a_0c_0} \right|^2 [1 - 2w_0w_1(1 - \cos \Delta\theta)] \dots (19)$$

が得られる。式 (18)、(19) を式 (17) に代入して

$$\vec{ab} \cdot \vec{ac} = \left| \vec{a_0b_0} \right| \left| \vec{a_0c_0} \right| \cos \theta [1 - 2w_0w_1(1 - \cos \Delta\theta)] \dots (20)$$

となる。式 (16) と (20) を比較して

$$\cos \theta = \cos \theta_0 \dots (21)$$

が得られる。式 (21) は、ある変更範囲  $-90^\circ \leq \theta_0 \leq 90^\circ$  以内で、変換した形状での新しい角度  $\theta$  が重み係数と関係なくオリジナル形状での角度  $\theta_0$  と一致することを示している。実際の形状最適化を行う時に、式 (21) を利用し、構造の任意 3 点からなる角度値の変化をコントロールすることができる。

### 5. 解析モデルのリメッシング問題

形状最適化では、外部境界形状が変化する時に、繰返し構造解析が正常に行われるために、内部にある解析メッシュを適当に調整し、いわゆるリメッシングする必要がある。

前節に述べた結果に従い、形状最適化計算を実行する前に、オリジナル形状と各ベシ形状において、対応する要素と要素の位置関係を適当に設定し、また重み係数に課す側面制約条件の許容値を適当に調整すれば、ほとんどの場合は正常に繰返し構造解析を続けられ、ある程度リメッシング問題を解決することができる。

一方、現実問題としては、実際の形状最適化解析において、すべてのベシベクトルを生成した後、ブリープロセッサ描画機能を使い、重み係数を変えて基本形状の解析メッシュを検査して、もし各基本形状での解析メッシュは大きな問題がなければ、数値計算の経験上でほとんどの場合は、形状最適化計算が正常に続けられる。ただし、この結果はあくまでも経験的なものであるので、理論的な結論はまだ確立していない現状である。

### 6. 数値計算例

応用例 1 図 4 に示す三次元板組立構造を考える。構造は 4 枚の板から構成され、中央の下部に拘束する。板の端に 4 点の集中荷重がかかる。

最適化の目的は荷重点の変位の最小化とする。制約条件は荷重点の応力が  $12.0 \text{ kg/mm}^2$  以下、荷重点の撓みが  $0.5 \text{ mm}$  以下とする。

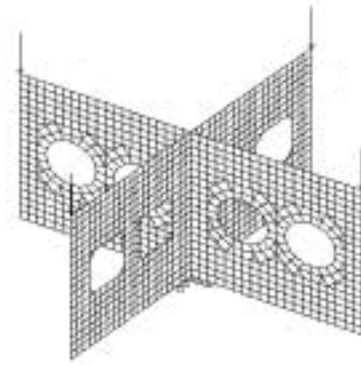
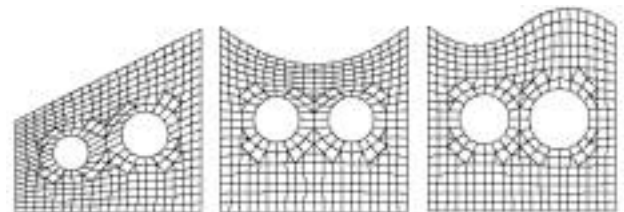
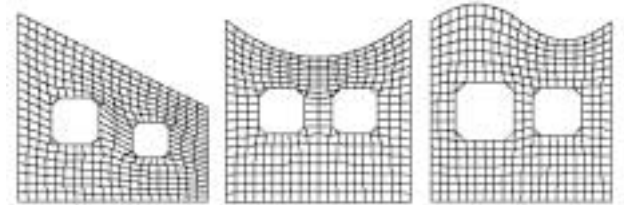


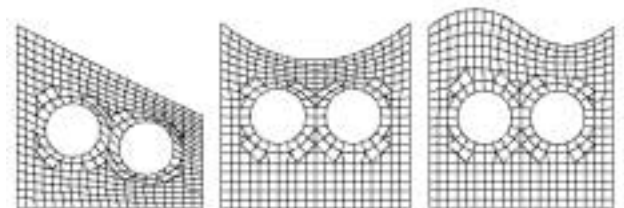
Fig. 4 A 3D plate assembly structure



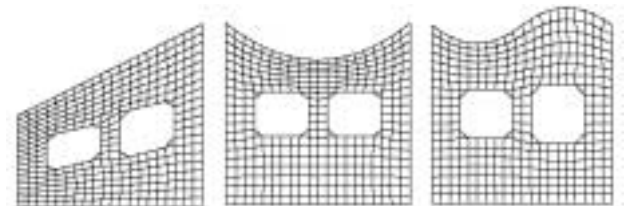
(a) Basis vector 1,2,3 at plate A



(b) Basis vector 4,5,6 at plate B



(c) Basis vector 7,8,9 at plate C



(d) Basis vector 10,11,12 at plate D

Fig. 5 Basis vectors of 3D plate assembly structure

設計変数は図5に示す12個である。それぞれ相対位置関係に要求がかかる。板Aには、円孔直径が円中心での高さの比は一定とする。板Bには、内孔の大きさが孔中心での高さの比は一定とする。板Cには、円孔直径が一定とする。板Dには、内孔の高さが孔中心での高さの比は一定とする。いずれの内孔中心点は常に両側辺の中心点の連線上に位置する。

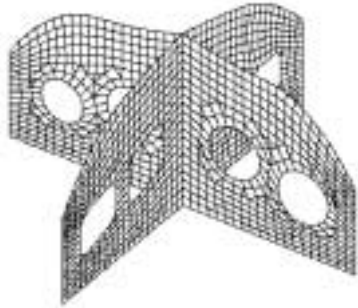


Fig.6 Optimal shape for minimum displacement

最適な形状は図6に示し、外部境界形状と内孔の相対関係要求がすべて満足している。目的変位は初期形状での0.535mmから0.316mmまで約41%減少した。荷重点の応力は初期形状での12.99 kgf/mm<sup>2</sup>から8.36 kgf/mm<sup>2</sup>まで約35.6%減少した。これらの結果より、実用的な最適解が求められたことが解った。

応用例2 図7に示すのは、乗用車エンジンの後にあるエンジンを固定する部品、いわゆるエンジンマウントブラケットである。図中の点線は設計中構造形状の変更できる範囲を表し、最適化計算では、それらの変更範囲をそれぞれベースベクトルに表される。さらに各ベースベクトルの割合と組合せを調整することによって最適形状を求める。

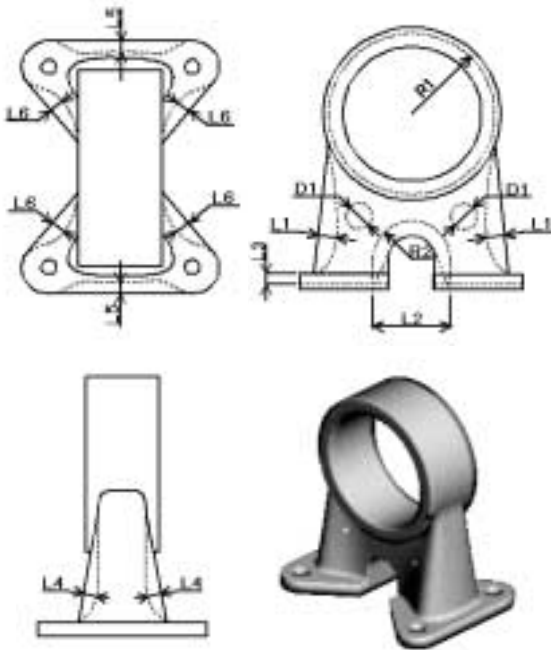
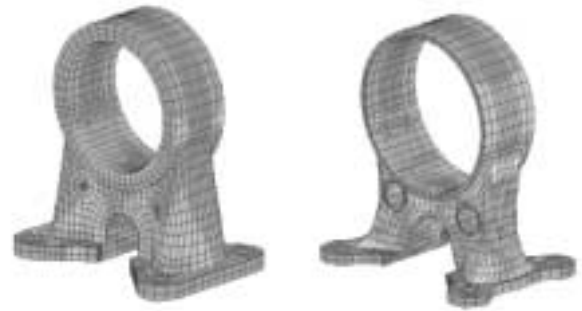


Fig.7 The Structure and Shape Change Area



(a). Initial Shape (b). Optimum Shape

Fig.8 Stress Distributions of Engine Mount Bracket

FEM解析メッシュの節点数は9779個、三次元六面体要素は7544個である。拘束条件としては、四箇所のボルト締結部を完全固定、下面全面を上下方向に拘束とする。荷重条件は上部穴(R1)の下半分内径に沿って、均一荷重がかかり、荷重の値は軸方向に600kg、横方向に2300kg、下方向に4500kgである。最適化計算の目的関数は構造の重量を最小化とする。制約条件は各部分の最大応力を許容応力値14.0kgf/mm<sup>2</sup>以下とする。

図8に示す最適化前後の形状変化と応力分布図では、左図にオリジナル形状と応力分布状態を、右図に最適化後の形状と応力分布状態を示す。オリジナル形状では、最大ミーゼス応力が9.84kg/mm<sup>2</sup>で許容値(14.0kg/mm<sup>2</sup>)との差がかなり有り、必要以上に無駄な材料が使われていることが分かる。最適化形状では、最大ミーゼス応力が13.68kg/mm<sup>2</sup>でオリジナル形状に比べ高くなったが、許容値との差が小さく、各部位の応力は分散化されており、材料の性能を十分生かしていることが分かる。また、図中よりオリジナルに比べて、集中応力が低減され、応力が分散されているのが分かる。目的関数とした重量はオリジナル形状と比べ49.9%軽量化された。

## 7. まとめ

本文は三次元形状最適化にベースベクトル法を適用する際に、ベースベクトルの独立性検査方法、外部境界形状の変化に伴い内部形状のコントロールおよびリメッシング問題などについて詳細な検討を行った。また、数値例の結果によって提案したアルゴリズムの有効性を明らかにした。

## 参考文献

- (1) 萩原一郎, 最適化手法の動向とこれからの方向について, 振動騒音の最適化, 自動車技術会 1998, p381-388
- (2) 日本機械学会, 構造・材料の最適設計, 技報堂出版社, 1989, p126-155
- (2) 趙希祿 他, 構造最適設計システムの開発について, 第17回設計シンポジウム, 1999, p77-81
- (3) 趙希祿 他, 構造最適化プログラム3D FINAL DESIGNの開発と応用, 機講論 No.99-27, p169-172
- (4) 趙希祿 他, ベースベクトル法を用いた三次元構造の形状最適設計, 機講論 No.99-7, p139-142