1A17 気流変動を考慮した火星探査航空機翼型のロバスト空力設計

下山幸治 (東大院,現東北大),大山聖 (ISAS/JAXA),藤井孝藏 (ISAS/JAXA)

Robust Aerodynamic Airfoil Design Against Wind Variations for Mars Exploratory Airplane Koji Shimoyama (Univ. of Tokyo, currently, Tohoku Univ.), Akira Oyama (ISAS/JAXA) and Kozo Fujii (ISAS/JAXA)

Key Words: CFD, Shock Wave

Abstract

Robust aerodynamic design optimizations of an airfoil configuration for Mars exploratory airplane against the variation of flight Mach number have been carried out by using DFMOSS coupled with the CFD simulation. The present robust optimizations successfully found the airfoil designs with robust aerodynamic performances against wind variations. Obtained trade-off information between the optimality and the robustness of aerodynamic performances indicated that an airfoil with smaller camber can improve the robustness in lift to drag ratio against the variation of flight Mach number, and an airfoil with larger curvature near the shock wave location can improve the robustness in pitching moment against the variation of flight Mach number.

1 緒言

宇宙理学の分野では,太陽系の物理学的,生物学的な起源の探究を目的として,太陽系惑星,特に火星の探査が近年注目されている.従来の火星探査は主に周回衛星やローバーを用いて行われているが,それらに比べて探査範囲,観測データ解像度の面で優れた新たな火星探査手段として固定翼型航空機の利用が期待視されており,既に火星航空機の具体的な設計コンセプトが国内外でいくつか提案されている^[1-3].

火星航空機を設計する上で注意すべき点の1つが,飛行条件 の特異性である.火星大気の密度は地球の約1/100と非常に低 く^[4],また打ち上げロケットの輸送能力の制限により火星航空機 の機体サイズが小さくなることから,火星航空機は(翼根翼弦長 1m を基準として) 約 10⁵ 程度の低 Reynolds 数で飛行すること になる.加えて,火星大気の音速は地球の約2/3程度であり^[4], かつ薄い大気中で自重を支えるだけの揚力を得るために高速で飛 行する必要があることから,火星航空機は0.45以上の高亜音速 Mach 数で飛行することになると考えられている.しかし,この ような低 Reynolds 数かつ高亜音速 Mach 数という特殊な飛行条 件では,過去に地球上で航空機が実用化された例は高高度航空機 を除いてほとんどないため, 現時点で設計概念が確立されている と言いがたい.また,過去に提案された火星航空機の設計コンセ プト^[1-3]は従来の地球航空機の設計概念を単純拡張したものに 過ぎす,幅広い設計空間で火星航空機の設計コンセプトの議論が 十分に行われていないのも現状である.

火星航空機を設計する上で注意すべきもう1つの点が,気流変動である.火星上空では非常に強い偏西風が吹いており,その風速が季節的,日的に変化することが知られている^[5].さらに,その偏西風は起伏に富んだ火星表面と干渉し,強制プラネタリー波と呼ばれる強い鉛直風を生み出すことも知られている^[6].しかし,過去に提案された火星航空機の設計^[1-3]では,このような火星特有の気流変動の影響がほとんど考慮されていないのが現状である.気流変動が存在すると飛行条件が大きく変化し,性能も劇的に変化して予定されたミッションが達成されない危険性があるため,性能のロバスト性を考慮することが火星航空機設計では非常に重要である.

本研究では,性能の最適性とロバスト性の両方を考慮した設計 最適化(ロバスト最適化)と CFD 解析を併用して,飛行 Mach 数 変動に対する空力性能のロバスト性に着目した火星航空機翼型形 状の空力設計最適化を行うことで,火星航空機特有の飛行条件下 で優れた空力性能を持つ設計を幅広く探索する.そして,得られ た計算結果を詳細に議論することにより,飛行 Mach 数変動に対 する空力性能の最適性,ロバスト性に関する新たな設計指針を提 示することを目的とする.

2 設計問題定義

本研究では,NASA で提案された Airplane for Mars Exploration(AME)^[1]の設計点 (翼弦長基準 Reynolds 数 $Re = 1.0 \times 10^5$, 一様流 Mach 数 $M_{\infty} = 0.4735$, 迎角 $\alpha = 2.0$ [deg])を採用し, M_{∞} が設計点周りで0.1の標準偏差でばらつく飛行状況を想定する.ここで, M_{∞} の標準偏差として指定された値0.1(約22m/s)は,火星航空機が飛行する高度約数 km 上での偏西風風速の季節的,日的変動の観測値にほぼ相当する^[5].本研究では,以下に示される揚抗比L/D, ピッチングモーメント係数 C_{Mp} のロバスト性に着目した2ケースについて,火星航空機翼型形状の空力設計最適化を行う.

- Case 1: L/D のロバスト性に着目した場合
 M_∞ が設計点 0.4735 の周りで標準偏差 0.1 でばらつく時の
 - 最大化: L/D の平均
 - 最小化: L/D の標準偏差
- Case 2: C_{Mp}のロバスト性に着目した場合
 M_∞ が設計点 0.4735 の周りで 0.1 の標準偏差でばらつく
 時の
 - 最大化: L/D の平均
 - 最大化: $|C_{M_p}| \le 0.13$ を満たす Sigma Level (Sigma Level: 制約条件が満たされる確率を表す指標, 詳細は Ref. [7] を参照のこと)
 - ここで, $M_{\infty} = 0.4735$ の時に
 - 制約条件: $|C_{M_p}| \le 0.13$

Case 1 は , M_{∞} が設計点から大きくばらついた時に L/D が劇 的に低下し , 目標航続距離を達成できなくなる状況を回避するこ とを目的とした問題設定を意味する . Case 2 は , M_{∞} が設計点 から大きくばらついた時に主翼が作り出す $C_{M_{p}}$ が劇的に変化し , 水平尾翼が作り出せる最大 $C_{M_{p}}(|C_{M_{p}}| = 0.13)$ では全機のピッ チ方向安定性を制御できなくなる状況を回避することを目的とし た問題設定を意味する . また , いずれのケースにおいても , 空力 特性の本質を見失わないために翼厚に関する制約条件はあえて課 さないこととする .

最適化される翼型形状は, Fig. 1 に示されるように B-spline 曲線によって定義する.B-spline 曲線は, 3 次式で定義される小 区間の境界で2階までの導関数が連続である,少ない設計変数で 様々な曲線を表現できる,設計変数の探査領域設定が直感的にわ かりやすいなどの利点を持つ^[8].本研究では,前縁,後縁に対応 する3個の固定点と,座標を自由に指定できる6個の制御点を用 いて,1本のB-spline 曲線を定義する.本設計問題の設計変数は, 6個の B-spline 曲線制御点のx, y座標 (計 12個) である.



Fig. 1 Definition of airfoil configuration.

3 数值計算手法

3.1 最適化

本研究では,ロバスト最適化手法として多目的シックスシグマ 手法 (Design for Multi-Objective Six Sigma: DFMOSS)^[7] を採 用する.DFMOSSは,従来のロバスト最適化手法であるシックス シグマ手法 (Design for Six Sigma: DFSS)^[9] に多目的遺伝的ア ルゴリズム (Multi-Objective Genetic Algorithm: MOGA)^[10] の概念を導入することにより考案された新たな手法であり,計算 前の入力パラメーターの面倒がない,有益な設計判断材料となる 性能の最適性とロバスト性の間のトレードオフ情報を効率良く抽 出できるという利点を持つ (DFMOSS の詳細は Ref. [7] を参照 のこと).

目的関数である空力性能の統計量(平均,標準偏差)の算出は2 次精度のTaylor 展開近似によって行い,適応度の算出はParetoranking法^[11]とFitness Sharing法^[11]を用いて行う,また,制約 条件はPBCH(Pareto-Optimality-Based Constraint Handling) 法^[12]を用いて取り扱うこととする.各遺伝的操作は,Best-N選 択による世代交代,SUS(Stochastic Universal Sampling)選択に よる親の選択,Blended Crossover(BLX-0.5)による交叉を各々 採用する.交叉によって生成された子に対しては,10%の確率, 探査領域の10%の幅で突然変異を与えることとする.個体数は 64,世代数は100である.

3.2 空力性能評価

本研究では,最適化計算の過程で生成される火星航空機翼の 各設計候補に対して,それらの空力性能を CFD 解析により評 価する.流体の基礎方程式は2次元 Favre 平均圧縮性薄層近似 Navier-Stokes 方程式である.時間積分法として LU-ADI 陰解法 ^[13]を採用し,対流項の評価は SHUS^[14]を用いて行う.火星航 空機の *Re* は 1.0 × 10⁵ と層流と乱流の遷移領域に位置するが, ここでは全域乱流を仮定し,乱流モデルとして Baldwin-Lomax Model^[15]を用いた CFD 解析を行う.

計算格子としては C 型構造格子を採用し, 翼周りに 12,801 点 の計算格子(翼周方向 251 点, 翼垂直方向 51 点)を代数的手法 により自動生成する.この程度の格子点数を用いて層流計算を行 うと,非物理的な渦が発生し,空力性能を正しく評価できないこ とを考慮し,ここでは乱流モデルを用いた CFD 解析を採用して いる.

4 計算結果

4.1 Case 1: 揚抗比のロバスト性に着目した場合

Case 1 の最適化計算によって得られたロバスト最適解の分布 (L/D の平均–L/D の標準偏差)と,ロバスト性を考慮しない従 来の1 点最適化計算(設計点 $M_{\infty} = 0.4735$ でのL/D 最大化)に よって得られた解を比較したものを Fig. 2 に示す.1 点最適化計 算によって得られた解は非常に大きな L/D の標準偏差を有して おり, M_{∞} 変動に対する L/D のロバスト性が悪い設計である. 一方, ロバスト最適化計算では, 1 点最適解に比べて L/D の標準 偏差の小さい, すなわち M_{∞} 変動に対する L/D のロバスト性に 優れた計 18 個の解を見つけ出すことができた.以上より,気流 変動に対してロバストな空力性能を発揮できる翼型設計を見つけ 出すためには,設計点での性能だけに着目した従来の最適化では なく,性能のロバスト性にも着目した最適化が必要であることが 確認された.また,得られたロバスト最適解分布を見ることによ り,L/D の平均が大きくなる(最適性が良くなる)につれて L/Dの標準偏差が大きくなる(ロバスト性が悪くなる)という強いト レードオフ関係が存在し,例えば L/D の平均が約 44.5 のところ で L/D の標準偏差が急激に増加するといった傾向を把握するこ とができた.



 $\overbrace{\substack{41.5 \\ mean value of }L/D}^{41.5 42}$ Fig. 2 Comparison of one-point optimal and robust optimal solutions of Case 1.

以後,上記の1点最適解と,ロバスト最適解集合の中から $L/D \ge 42$ を満たす Sigma Level が1 σ , 6σ となる2個の解を比較することにより,トレードオフ関係の詳細を議論する.ここで,Sigma Level が大きなロバスト最適解ほど, M_{∞} がばらついた時に $L/D \le 42$ が満たされる確率が高い,すなわち目標L/D(航続距離)が達成されやすいという意味でロバスト性に優れた解である.これら3個の解における $L/D-M_{\infty}$ 履歴を比較したものをFig.3に示す.1点最適解では,設計点 $M_{\infty} = 0.4735$ でのL/Dが最も大きいが, M_{∞} が増加するにつれてL/Dが急激に低下している.一方でロバスト最適解では,Sigma Level が大きくなるにつれて,1点最適解に比べて設計点 $M_{\infty} = 0.4735$ でのL/Dは小さくなるが, M_{∞} 増加に対するL/Dの低下が緩やかになり, M_{∞} が増加しても下限値42を下回りにくくなることが確認された.この傾向は, M_{∞} 増加に対する抵抗の発散が抑えられることに起因する.



Fig. 3 L/D histories against M_{∞} of one-point optimal and robust optimal solutions of Case 1.

次に,1点最適解と2個のロバスト最適解における翼型形状を 比較したものを Fig.4 に示す.いずれの解においても,上下面の 差圧を大きくして揚力を稼ぐために翼厚が非常に小さくなる.こ れは,火星航空機のような低 Reynolds 数流れでは粘性抵抗が大 きく, 揚抗比を最大化させるためには主に揚力を大きくすること が必要となるためと考えられる.1点最適解では, 翼の最大キャ ンバーが設計点で剥離を起こさない程度に大きくなる.一方でロ バスト最適解では, Sigma Level が大きくなるにつれて, 翼の最 大キャンバーが小さくなることが確認された.



Fig. 4 Airfoil configurations of one-point optimal and robust optimal solutions of Case 1.

上記の翼型形状の傾向の物理的根拠を明らかにするために, Sigma Level が 1 σ , 6 σ となる 2 個のロバスト最適解において, M_{∞} の増加に対する翼弦方向の翼面上圧力係数 C_p 分布の変化を 比較したものを Fig. 5 に示す. Figure 5(a) に示される 1 σ のロバ スト最適解では, M_{∞} の増加に対し翼上面に形成される負圧ピー クが急激に上昇する.それに対し, Fig. 5(b) に示される 6 σ のロ バスト最適解では, M_{∞} の増加に対する翼上面の負圧ピークの変 化が抑えられている.これは, Fig. 4 に示されるように, Sigma Level が大きくなるにつれて翼の最大キャンバーを小さくすること どに起因する.すなわち,翼の最大キャンバーを小さくすること で,飛行 Mach 数の増加に対する負圧のピーク(衝撃波)の成長 を抑え,造波抵抗の増加を抑えることができ,最終的に揚抗比の ロバスト性を改善できることが明らかとなった.

4.2 Case 2: ピッチングモーメントのロバスト性に着目した 場合

Case 2 の最適化計算によって得られたロバスト最適解の分布 (L/Dの平均– $|C_{Mp}| \le 0.13$ を満たす Sigma Level) と,ロバス ト性を考慮しない従来の1点最適化計算(設計点 $M_{\infty} = 0.4735$ での L/D 最大化,制約条件 $|C_{M_p}| \le 0.13)$ によって得られた解 を比較したものを Fig. 6 に示す.1 点最適化計算によって得られ た解は 0σ という非常に小さな Sigma Level を有しており, M_{∞} 変動に対する C_{Mp} のロバスト性が悪い設計である.一方,ロバ スト最適化計算では,1点最適解に比べて大きな Sigma Level を 有する, すなわち M_∞ 変動に対する C_{M_p} のロバスト性に優れた 計40個のロバスト最適解を見つけ出すことができた.以上より, Case 1 の場合と同様に,本問題においてもロバスト最適化の有 効性が確認された.また,得られたロバスト最適解分布を見るこ とにより, L/D の平均が大きくなる(最適性が良くなる)につれ て $C_{M_p} \leq 0.13$ を満たす Sigma Level が小さくなる (ロバスト性 が悪くなる)という強いトレードオフ関係が存在することも確認 された.

以後,上記の1点最適解と,ロバスト最適解集合の中からSigma Level が 1 σ ,8 σ となる2個の解を比較することにより,トレードオフ関係の詳細を議論する.これら3個のロバスト最適解における $C_{Mp}-M_{\infty}$ 履歴を比較したものをFig.7に示す.1点最適解では,設計点 M_{∞} =0.4735では $|C_{Mp}| \leq 0.13$ が満たされるが, M_{∞} が増加すると C_{Mp} が下限値-0.13を下回り, $|C_{Mp}| \leq 0.13$ が満たされなくなる.一方でロバスト最適解では,Sigma Levelが大きくなるにつれて, $C_{Mp}-M_{\infty}$ 履歴が下限値-0.13から上にシフトし, M_{∞} が増加しても下限値を下回りにくくなることが確認された.また, M_{∞} 増加に対する C_{Mp} の減少が若干緩やかになることも確認された.

次に,1点最適解と2個のロバスト最適解における翼型形状を



(b) Robust optimal solution with 6σ . Fig. 5 Chordwise C_p distributions over the airfoil surface at various M_{∞} of Case 1.



Fig. 6 Comparison of one-point optimal and robust optimal solutions of Case 2.



Fig. 7 C_{M_p} histories against M_{∞} of one-point optimal and robust optimal solutions of Case 2.

比較したものを Fig. 8 に示す. Case 1 の場合と同様に, いずれ の解においても, 揚力を稼ぐために翼厚が非常に小さくなる. 1 点最適解, 1 σ のロバスト最適解では, 翼の最大キャンバーが設 計点で剥離を起こさない程度に大きくなる. 一方で, 8 σ のロバ スト最適解では翼型形状が前部(約 15%翼弦位置)で急に折れ曲 がり, Sigma Level が大きくなるほどその折れ曲がりが強くなる ことが確認された.



Fig. 8 Airfoil configurations of one-point optimal and robust optimal solutions of Case 2.

上記の翼型形状の傾向の物理的根拠を明らかにするために, Sigma Level が 1 σ , 8 σ となる 2 個のロバスト最適解において, M_{∞} の増加に対する翼弦方向 C_p 分布の変化を比較したものを Fig. 9 に示す.Figure 9(a) に示される 1 σ のロバスト最適解で は, M_{∞} の増加に対し翼上面に形成される負圧ピークが後方に移 動している.それに対し,Fig. 9(b) に示される 8 σ のロバスト最 適解では, M_{∞} が増加しても翼上面の負圧ピークの位置があまり 変化しない.これは,Fig. 8 に示されるように,Sigma Level が 大きくなるにつれて翼が前部で強く折れ曲がることに起因する. すなわち,衝撃波が発生する位置で局所的に大きな曲率を持たせ ることで,飛行 Mach 数の増加に対する翼上面の負圧ピーク(衝 撃波)の後方への移動を抑え,ピッチングモーメントのロバスト 性を改善できることが明らかとなった.

5 結言

本研究では,DFMOSS を用いたロバスト最適化と CFD 解析 を併用して,Mach 数変動に対する空力性能のロバスト性に着目 した火星航空機翼型形状の空力設計最適化を行うことで,火星航 空機特有の飛行条件下で優れた空力性能を持つ設計を幅広く探索 した.その結果,気流変動に対してロバストな空力性能を発揮で きる翼型設計を見つけ出すためには,設計点での性能だけに着目 した従来の最適化ではなく,性能のロバスト性にも着目した最適 化が必要であることが明らかとなった.また,揚抗比のロバスト性 に着目した場合,ピッチングモーメントのロバスト性に着目した 場合の双方で,空力性能の最適性とロバスト性の間に強いトレー ドオフ関係があり,揚抗比のロバスト性に優れた翼型設計とは最 大キャンバーを小さくすること,ピッチングモーメントのロバス ト性に優れた翼型設計とは衝撃波が発生する位置で局所的に大き な曲率を持たせることであるという設計指針が物理的根拠ととも に明らかとなった.

参考文献

- Hall, D. W., Parks, R. W. and Morris, S., "Airplane for Mars Exploration," NASA Ames Research Center, 1997, URL: http://www.redpeace.org/final_report.pdf.
- [2] Guynn, M. D., Croom, M. A., Smith, S. C., Parks, R. W. and Gelhausen, P. A., "Evolution of a Mars Airplane Concept for the ARES Mars Scout Mission," AIAA Paper 2003–6578, 2003.
- [3] 田中義輝,岡部能幸,鈴木大晴,中村久美子,久保大輔,徳弘雅世, 李家賢一,"地質・地形探査用火星航空機の概念設計について",日本航空宇宙学会第36期年会講演会講演集,2005,pp.61-64.



(b) Robust optimal solution with 8σ .

Fig. 9 Chordwise C_p distributions over the airfoil surface at various M_{∞} of Case 2.

- [4] 松田佳久,惑星気象学,東京大学出版会,2000.
- [5] Smith, M. D., Pearl, J. C., Conrath, B. J. and Christensen, P. R., "Thermal Emission Spectrometer Results: Mars Atmospheric Thermal Structure and Aerosol Distribution," *Journal* of Geophysical Research, Vol. 106, No. E10, 2001, pp. 23929– 23945.
- [6] 廣田勇, グローバル気象学, 東京大学出版会, 1992.
- [7] Shimoyama, K., Oyama, A. and Fujii, K., "A New Efficient and Useful Robust Optimization Approach - Design for Multi-Objective Six Sigma," *Proceedings of the 2005 IEEE Congress* on Evolutionary Computation, Vol. 1, 2005, pp. 950–957.
- [8] Oyama, A., Obayashi, S., Nakahashi, K. and Hirose, N., "Fractional Factorial Design of Genetic Coding for Aerodynamic Optimization," AIAA Paper 99–3298, 1999.
- [9] iSIGHT Reference Guide Version 7.1, Engineous Software, Inc., 2002, pp. 220–233.
- [10] Deb, K., Multi-Objective Optimization using Evolutionary Algorithms, John Wiley & Sons, Ltd., 2001.
- [11] Fonseca, C. M. and Fleming, P. J., "Genetic Algorithms for Multiobjective Optimization: Formulation, Discussion and Generalization," *Proceedings of the 5th International Conference on Genetic Algorithms*, 1993, pp. 416–423.
- [12] Oyama, A., Shimoyama, K. and Fujii, K., "New Constraint-Handling Method for Multi-Objective Multi-Constraint Evolutionary Optimization and Its Application to Space Plane Design," *EUROGEN 2005*, 2005.
- [13] Fujii, K. and Obayashi, S., "Practical Applications of New LU-ADI Scheme for the Three-Dimensional Navier-Stokes Computation of Transonic Viscous Flows," AIAA Paper 86–0513, 1986.
- [14] Shima, E. and Jounouchi, T., "Role of CFD in Aeronautical Engineering (No. 14) –AUSM Type Upwind Schemes-," *Proceedings of the 14th NAL Symposium on Aircraft Computational Aerodynamics*, NAL SP–34, 1997, pp. 7–12.
- [15] Baldwin, B. S. and Lomax, H., "Thin-Layer Approximation and Algebraic Model for Separated Turbulent Flows," AIAA Paper 78–257, 1978.