ピッチ差を与えることによるボルト・ナット締結体の疲労強度と緩 み止め効果*

(その6:ユンカー緩み試験による耐緩み性の実証)

野田 尚昭 **, 高瀬 康 ***

NODA, Nao-Aki and TAKASE, Yasushi

1 はじめに

著者らは、これまでに連載講座「ピッチ差 を与えることによるボルト・ナット締結体の 疲労強度と緩み止め効果」に関して、一連の 解説^{(1)~(5)}を行ってきた. 解説1⁽¹⁾ではピッチ 差による疲労寿命の向上効果を述べるととも に、解説2⁽²⁾では疲労限度を上昇させる方法 を説明した. さらに, 解説3⁽³⁾では, ナット のねじ込みの際の「プリベリングトルク」に より, 耐緩み効果を発揮することや, ピッチ 差の加工誤差の検出とその修正方法を示した. 解説4⁽⁴⁾では、ねじ込み→締め付け→緩ませ 過程における F - I 関係(締結力 F と締め付 けトルク【の関係、付録参照)と、「緩み止め 抵抗トルク」の重要性を述べた. さらに解説 5⁽⁵⁾では、疲労強度と耐緩み性能の両立する 方法を示した.

上記の解説^{(3), (4)}でも述べたように, M16 ボ ルトでは, ピッチ差 $\alpha \ge 33\mu m$ で NAS 式緩み 試験が合格となる.その際,緩みの直接的解 析は困難のため,基本的なねじ込み⁽³⁾と緩ま せ過程⁽⁴⁾の解析と実験を比較して考察した. 解説 5⁽⁵⁾では,ユンカー式緩み試験の実験と 解析を比較したが,詳しい考察は示していない.そこで,本解説では,ユンカー緩み試験における緩み過程を,ナット締付力 F の繰返数,による変化として捉え,これを3次元FEM 解析により求めた結果を紹介する.その結果を実際に,ユンカー緩み試験で得られた結果と比較して,ピッチ差付きナットの耐緩み性能を評価する.すなわち,これまで解説していない,振動条件下でのピッチ差の効果の解析結果を示し,耐緩みのメカニズムを解説する.

2 ユンカー緩み試験法と実験結果

2.1 ユンカー試験による緩み過程と緩ませ 過程

図 1 にナットの(a)ねじ込み→(b)締め付け →(c)緩み過程を図示する.本解説での対象は, ナット締め付け(図 1(b))後の「緩み過程」(図 1(c))であり,解説4⁽⁴⁾で考察した「緩ませ過 程」(図 1(d))と区別する.対象とする図 1(c) の緩み過程では被締結体を軸直角方向に振動 させることにより,例えば通常ナットではナ ット締結力が減少し緩みが生じる.すなわち, 解説4⁽⁴⁾では緩ませ過程を取り上げたが,実 際のナットの緩みは,図1(c)の緩み過程に近 い.そこで,この解説では,図1(c)の緩み過

^{*} 原稿受付: 2022年5月28日

^{**} 九州工業大学教授

^{***}九州工業大学野田研究室職員

程を,詳細に説明する.なお,解説3⁽³⁾と解 説4⁽⁴⁾では図1(a),(b),(d)のねじ込み→締め付 け→緩ませ過程の締結力Fと締付けトルク Iの関係,すなわち,F-T関係を考察してい るので,これを本論文で取扱うF-n関係(図 7,8参照)と比較して考察するため付録の図 A1 に示す.

2.2 試験片

図2に研究対象のJIS M12 ボルト・ナット 締結体を示す^{(6),(7)}.図3にねじ部の詳細を示 す.通常のM12 ボルト・ナット締結体はボ





55

ルト・ナット共にピッチ *p*=1750µm であるが, ピッチ差付きナットでは, ナットのピッチを ボルトよりピッチ差α だけ大きくし,3 種類の 異なるピッチ差 α =35,40,50µm を試験する. ボルト・ナット間のクリアランスとして, α =0のときの長さ方向の平均的なクリアラ ンス寸法 C_{z} =59µm を用いる.ボルトは強度区 分8.8のSCM435を黒染処理したものであり, ナットは強度区分8のS45C材で,精密切削 にてピッチ差の長さ方向公差±0.003mm とな るようにねじ加工を施した.図4にボルト・ ナットの応力ひずみ線図,表1に材料特性を 示す.図5にピッチ差付きナットのねじ込み



図 3 ピッチ差とボルト・ナット間のクリア ランス C_x,C_z[µm]



図 4 ボルト・ナットの応力ひずみ曲線 (SCM435, S45C)



図 5 プリベリングトルク発生時のボルト・ ナットの接触状態

	SCM435	S45C
	(Bolt)	(Nut)
縦弾性係数	206	206
E [GPa]		
ポアソン比 _ν	0.3	0.3
降伏点 σ_y [MPa]	800	530
引張強さ $\sigma_{\scriptscriptstyle B}$ [MPa]	1, 200	980

表1 ボルト・ナット材料の機械的性質



(a) 試験装置 (b) 概略図 図 6 ユンカー式振動試験装置 (DIN 65151, 初期締付力 F =15kN)

表2 ユンカー式振動試験の実験条件	F
-------------------	---

振幅 [mm]	±1
周波数 [Hz]	8
初期締付力 [kN]	15
繰返数 [n]	1500

時におけるボルト・ナットねじ面間の接触状

態を示す.

2.3 実験条件と方法

緩み試験に用いる DIN 65151 に基づくユン カー式振動試験装置を図 6(a)に示す. 図 6(b) はその主要部の模式図である. 固定板に対し て可動板を、ローラーを介してボルト・ナッ トで締結し、緩みが生じる前の、初期締付力 はF_{27.3%}=15kN (ボルト降伏応力の 22.3%)と する. 可動板はローラーで支持されているた め、固定板との間の摩擦は無視できる、ナッ トのねじ込みに伴って、図5に示すような、 ねじ面間の接触が現れると、プリベリングト ルクが生じる.実験開始とともに、図 6(a)に 示す回転する偏心軸が,可動板を周波数8Hz で振動させる. ボルトに加える振動負荷は DIN 65151 に基づいて、通常ナットが振動数 $n = 300 \pm 100$ サイクルで緩み、 締結力 F = 0 に なるように負荷振幅を決める. このようにし て決めた可動板に与える振幅は±1mm であ る.表2に振幅を含む全ての試験条件を示す. 繰返数,が1500に達すると、実験を終了する。 なお, 耐緩み性能の評価として改訂 DIN25201 では、2.000 回後に初期締結力 80%以上を有 することを判定限界としているが、ここでは 1,500 回後の締結力 80%を判定限界とした⁽⁸⁾.

2.4 実験結果と考察

2.4.1 締結力の変化

図 7 と図 8 に試験開始後の締付力 F と繰返 数 $_n$ の関係を示す.図 7(a) にn=0:1500の全 体的な変化を、図 7(b)にn=0:50の初期の変 化を示す.図 8 の詳細図中のプロット点は、 繰返数 1 サイクルあたり締結力 F を 3 回測 定する位置に対応する.図 8 に示すように、

-280-

ここでは、安定した波形が得られる $n \ge 10$ を 中心として実験結果を考察する.これは、実 験初期のデータの緩み挙動がピッチ差の大き さに関係なく不規則であったためである.こ れらは、図 1(c)の緩み過程のF-n関係である が、先の研究で、図 1(d)の緩ませ過程のF-T関係を考察しているので、付録に示す.



図 7(a)よりピッチ差 が大きくなると締結 力Fの低下が小さくなることが示された. DIN 65151 の初期締結力の 80%の判定条件を, $\alpha = 40,50 \mu m$ は、満たしており、 $\alpha = 35 \mu m$ は 基準を満たしていない.しかし, α=35µm で も最終繰返数n=1500で締結力F=4.0kN,す なわち初期締結力の27%を維持している.ピ In Fig8(b) ッチ差付きナットでは、初期締結力 F が小 さい方が緩み抵抗トルクT[#]を生じる上で有 効である⁽⁹⁾. また, α = 35μm では, 付録に示 すように、締結力の減少に伴って、緩み抵抗 トルク $T_{R}^{"}$ が生じ,締結力 $F \geq 4.0kN$ 程度を維 持することが可能であり, 耐緩み性は維持さ れる. なお、 $\alpha = 35 \mu m^{(6)}$ では、締結力 F が 顕著に低下する緩み進行域(ステージA)と, 締結力 F の低下がほとんど無い緩み停留域 (ステージB)に区分できる.ここで,図7(a) $\mathcal{O}\alpha = 35 \mu m$ では, $n = 200 \sim 400$ で締結力 F の低下速度が変化するが、ここでは、低下速 度変化の大きいn=300 を緩み挙動の変更点 とし、 n ≤ 300 がステージ A. n ≥ 300 がス テージBとする.付録の図A1に示すように, $\alpha = 35 \mu m$ では,緩みが進行し締結力 F が低 下すると、 $\alpha = 35 \mu m$ と $\alpha = 0 \sigma F - T$ 関係に差 が生じ (図 A1, A2 の $F_{\mu} \rightarrow E_{\mu}$), 緩みに対す る抵抗(緩み抵抗トルクT#)が生じる.こ のため $n \ge 300$ が緩み停留域となる. このよ うに,緩み抵抗トルクT^uによって, *α*=35µm は締結力F≥4.0kNを保証できる ものとなっている. 一方, 改訂 DIN25201 で は、緩みによって初期締結力の80%以下とな ると, 緩みが進行し締結力 F=0 となること を前提としているものと推察される. このよ

-281-

うに、ピッチ差付ナットの耐緩み性は、DIN 規格では、判定できない性質を有するので注 意が必要である.

2.4.2 緩み過程の波形

図8に、F-n関係を5回の繰返数ごとに波 形が見えるように拡大して示す.例えば,図 8(a)は $n=10\sim15$ での締結力Fを示す.以下 では、 $n=10\sim15$ を $n=\sim15$ と表記して議論す る.図8(a) $n=\sim10$ と図8(b) $n=\sim50$ の波形 を見ると、ピッチ差が小さい $\alpha=0$ と $\alpha=35\mu$ mの場合、締付力Fは繰返数 $_n$ に対 応した凹凸波形が見られる.一方、ピッチ差 が大きい場合では、不規則な波形が少数見ら れる.図8(a)と(b)とで波形はほぼ等しいと見 なせることから、図8(a)のn=10以降で、緩 みが定常的に進んでいることが示唆されてお り、図8(b)の $n=\sim50$ ではより定常的な波形 が見られる.

例えば図 8(a) **n**=-15を見ると, α = 40µm で は、5回の繰返数の間に2回の"ステップ状 の低下波形"が見られ, α = 35µm では3回 の"ステップ状の低下波形"の他に,"凹状波 形"が1回確認できる.このような"凹状波 形"は、図 8(b)の n =~50 でも同様に観察さ れ、他の繰返数ⁿでも5サイクル当たり1回 程度確認できる.このように α = 35µm では, α = 40µm と同様に"凹状波形"が確認され ることは、緩みのメカニズムを考察する上で 重要であり、 α = 0 では、このような"凹状 波形"は存在しない.なお、このような微妙 な波形は、測定器の分解能およびロガーのサ ンプリング周波数の設定の仕方に依存し、後 述する FEM 解析結果の波形と形状が異なる. しかし, α=35:50µm の実験で得られる波形 はよく似ており,5サイクル当たり0~2回程 度"凹状波形"が確認できる.

3 締め付けおよび軸直角方向外力による緩 み過程の解析

3.1 緩み試験の解析方法

ユンカー式緩み試験で得られたピッチ差の 緩みへの影響を考察するため、ボルト締結部 (図 6(b))をモデル化して、緩み過程におけ る締結力 F と繰返数nの関係を FEM 解析す る.図 9(a)に示すように実体形状を簡略化す るために、ボルトの頭とナットの六角形の部 分は円柱形状に置き換え、3 次元モデルを作 成した.可動板の寸法(縦×横×厚み)は 40×40×15mm である.ボルトとナットのね じ山のねじの螺旋部は最小メッシュ (0.048mm)の八面体要素を用い、全体では要 素数8×10⁴、節点数15.1×10⁴のメッシュを作 成した.接触解析にはペナルティ法を用い、



-282-

材料の非線形性を考慮した.ねじ面間の摩擦 係数は $\mu_s = 0.12$,座面とナット下面間の摩 擦係数は $\mu_w = 0.17$ を用いた^{(6),(10),(11)}.解析に は有限要素法解析ソフトウェア ANSYS Workbench 16.2を用いた.

解析では、図 9(b)に示すように、締付力が ボルト耐力の 22.3%に相当する初期締結力 F_{22.3%} =15kN に達するまでナットを締め付け る.なお、実験では可動板と固定板がある

(図 6) が, ここでは, 文献(10)と同様に固定 板を省略し、図 9(a)に示すように、ボルト頭 部の下側と可動板の左側を固定する⁽¹⁰⁾.この ような境界条件の違いにより、実験ではボル ト・ナットの一体回転とナットの緩みの両方 が発生するのに対して, FEM 解析では一体回 転は発生せず、緩み回転のみ発生する。しか し、図 10 に示すように実験と解析はおおま かには一致しており、大きな違いは生じない る.ここで、図10は解析と実験結果を比較す るため数ヶ月をかけて特別に計算した $n=0:30^{\circ}$ の結果である.なお、ピッチ差付 きナットでは,解析時間節約のために,可動 板とナット間の距離 0.05mm の位置から、ナ ットのねじ込み・締め付けの解析を始める. なお,通常ナットでは,接触状態,すなわち, 可動板とナット間の距離の位置 0mm から解 析を始める.

締付力 15kN に到達後(図 9(b)),軸直角方 向の繰り返し振幅による緩み過程を解析する. この振幅は可動板により,図 9(c)の $_x$ 方向に 周期的な変位 u_x として与える.振幅は実験 条件と同様に, $|u_x| \le 1$ mm として,緩み過程 が定常状態とみなされる繰返数 n = 50 まで 解析を行う.解析では繰返数1当たりの正弦 波で与える変位 u_x を20ステップで離散化し, 各ステップごとに締結力の変化を計算する.

緩み試験開始時に初期締結力 $F_{22.3\%} = 15$ kN を与えるため,図11に締結力 F とトルクIの 締め付け過程の解析結果を示す.ピッチ差 α を有するナットのF-T関係やプリベリング トルク T_p は、先の研究で議論した⁽¹¹⁾.図 11 に示すように、ピッチ差 α が大きくなると、 初期締結力 $F_{22.3\%} = 15$ kN を得るため、より大き な締付けトルクIを必要とする.

3.2 緩み過程の解析結果と実験結果の比較

図 12(a)~(d)に緩み過程の締結力 F と繰返 数nの関係の解析結果をn=0:50で示す.図 12では図7の実験結果と緩み速度の傾向は一 致しており,緩み速度dF/dnの大小関係









図 12 F - , 関係(F: 締付力と, : 繰返数)

は $\alpha = 0 < \alpha = 35 \mu m < \alpha = 40 \mu m = \alpha = 50 \mu m と な$ っている. 解析と実験結果の波形を比べると $<math>\alpha = 35 \mu m$ では,解析結果の図 12(c)では締結 力 F の波形が,可動板の変位 u_x の最大値が 生じた直後,"凸状波形"が生じるのに対して, 実験結果の図 8(b)では,"ステップ状の低下波 形"と"凹状波形"が観察される.図 12(c),(d) の波形に注目すると, $\alpha = 35 \mu m, \alpha = 40 \mu m$ は同 じ形をしており, $\alpha = 0$ では締結力 $F \approx 0$ であ り波形も異なる.図 12(c),(d)では,最大変位 が与えられる直後に,締結力 F の減少(ま たは増加)が見られる.ガウス記号 [n](実 数である繰返数nの整数部分)を用いると, 最大変位 u_x の位置と締結力 Fに"凸状波形" が生じる位置は以下の式(1),(2)のように表さ





(a)締結力 F の変化 ΔF とボルト間軸力の変化 ΔF_{α} ($\alpha = 40 \mu m$)

(b)締結力 F の変化 ΔF とボルト間軸力の変化 ΔF_{α} ($\alpha = 0 \mu m$)



(c)ボルト間軸力 F_{α} の変化 図 13 $u_x = 1$ mm による $\alpha \ge 40$ µm のボルト間 軸力の変化 ΔF_{α}

れ繰返数nに依存しない. 可動板に最大変位 u_x が与えられる位置n-[n]=0.25, 0.75 (1)

締結力 Fに"凸状波形"が見られる位置 n-[n]=0.25:0.35,0.75:0.85 (2) 図 13(a)に α = 40µm,(b)に α = 0のナットを F=15kN で締付後,緩み試験で繰返数 $n=45.25:の最大変位u_x = 1$ mm:を与えたと きの,締結力 F やその変化 $\Delta F > 0$ を示す. 図 13(a)では、ナットのピッチ差がボルトより α = 40µm だけ大きいので、ナット両端の接 触により、ボルトにはねじ山間締結力 F_{α} が 生じる⁽¹¹⁾.図 13(c)に、ピッチ差 α = 40µmの 場合の繰返数n=45:47における、ねじ山間 締結力 F_{α} と、締結力 F、ねじ山間締結力な

-284-

らびに両者の差 ($F_{\alpha} - F$) の変化を示す. 図 13(c) より,変位 u_x がピークとなる n = 45.25: で, ($F_{\alpha} - F$) が小さくなった後 大きくなる. 同様に, F_{α} も小さくなった後 大きくなる. しかし, ($F_{\alpha} - F$)の変化幅は F_{α} より大きい. その結果,締結力 F に"凸状 波形"が生じる.

表3に、繰返数n=10:50における"凹状 /凸状波形"の頻度を示す.実験結果図 8(a), (b)と解析結果図 12(c), (d), その他より求めた. この表の実験結果に注目すると、 $\alpha=35\mu m$ と $\alpha=40\mu m$ ともに、凹状波形の頻度は、繰 返数5回の間に $0\sim2$ 程度確認される.よって 表3に Δ : Sometimes として示している.解 析結果に注目すると、 $\alpha=35\mu m$ と $\alpha=40\mu m$ ともに、変位のピーク後に常に凸状波形が観 察される.よって表3に〇: Always after peak in $|u_x|$ として示している.このように、"凹状 / 凸状波形"の頻度から、 $\alpha=35\mu m$

(F ≥ 4.0kNを満足)は、 $\alpha = 40 \ \mu m$ (DIN 基 準を満足)と同様に、耐緩み性能を有するこ とが示唆される.これに対して $\alpha = 0$ ではこの ような"凹状/凸状波形"は観察されず、耐緩 み性能が著しく劣ることが示される.

表 3 繰返数 n=10:50 における "凹状/凸状 波形"の頻度

	$\alpha = 0$	$\alpha = 35 \mu m$	$\alpha = 40 \mu m$
実験	×	Δ	Δ
FEM	×	0	0

 \bigcirc : Always after peak in $|u_x|$, \triangle : Sometimes, \times : Never

解析と実験結果の波形が異なる理由として, 実験と同じ試験片の固定条件を解析で再現し にくいことや,実験では摩耗や摩耗粉の生成 などにより界面の力学的条件が,繰返数とと



図 14 $\alpha = 35 \mu m$ と $\alpha = 40 \mu m$ の $F - \pi$ 関係の 比較

もに刻々と変化し,解析のようなねじ同士の 接触条件の一定性が保証されないことが考え られる⁽¹²⁾.

3.3 ピッチ差 α = 35µm の緩み耐久性評価 (図 A1 の青線)

本節では $\alpha = 35 \mu m$ の耐緩み性を詳しく議 論するために $\alpha = 35 \mu m$ と $\alpha = 40 \mu m$ の結果 を比較する(図 14(a),(b)).初めに全体の緩み 挙動の図 14(a)に注目すると、実験結果 2.4.1 節で述べたようなピッチ差付きナットのとき、 締結力 F が顕著に低下する領域(ステージ A)と、締結力 F がほとんど低下しない領域

(ステージ B) の 2 つに分類できる. $\alpha = 35 \mu m$ では $n \le 300$ がステージ A であり, $n \ge 300$ がステージ B である. なお, 図示し てはいないが,本来の DIN 規格である全繰返 数n = 2000 での締結力 F を,低下挙動が安 定する $n \ge 500$ から外挿すると, F = 3.82kN が求まり, n = 1500の締結力 F と比べて 1.3%程度の低下しかない.

次に、 $\alpha = 35 \mu m$ の耐緩み性に関して、DIN 規格を満たす $\alpha = 40 \mu m$ と比較対比するため, 締結力 F の波形の面から考察 する. まず, ステージ B の繰返数 n>500 の実験結果の図 8(c), (d)の波形に注目すると, α=35µm と α=40µm のどちらも締結力の波形はほぼ一 定であり締結力 F に変化は ほとんどない. 一方, ステージAの繰返数*n* < 50 では, 図 14 (c), (d), (e)に示すように, α=35μm と α = 40µm の実験と解析に "低下を伴わない 凹状/凸状波形"が確認される.また,図14(e) のn=: 50の解析結果では、両者とも可動板 に変位の最大値u,=±1mm を与えた直後に締 結力 F の増加と減少の波形が見られる.こ れらの波形は、α=0の波形とは大きく異なる (図 12(b)参照). このようにα=35µm と

 $\alpha = 40 \mu m$ の波形はよく似ているが,ステー ジA では締結力 F の低下速度は大きく異な っている. $\alpha = 35 \mu m$ は DIN 基準を満たすと までとは言えないが,締結力 F の波形に関 しても $\alpha = 40 \mu m$ と似ており,緩み止め性能 を発揮していることが示唆される.このよう な考察から, $\alpha = 35 \mu m$ のナットでも締結力 $F \ge 4.0 k N$ 程度が確保できる.

4. おわりに

本論文では、ピッチ差付ナットを用いたボ ルト締結体のナットの緩み過程を考察した. 緩み試験にはユンカー式振動試験を用い、緩 みのシミュレーションには 3 次元 FEM 解析 を用いた.用いたピッチ差は、α=0(通常ナ ット)、35,40,50µm である.得られた結論を 以下にまとめる.

(1) DIN25201 に対応した耐緩み判定限界 (n=1,500で初期締結力 80%を維持すること) に対して、ピッチ差 $\alpha = 40$ µm と $\alpha = 50$ µm は 基準を満足した. $\alpha = 35$ µm は上記の基準を 満たしていないが、繰返数n = 1500で締結力 F = 4.0kN (初期締結力の 27%)を維持してい る.

(2) α=35µm では,締結力 Fが顕著に低下す
 る緩み進行域(ステージ A, n≤300)と,
 締結力 F の低下がほとんど無い緩み停留域

(ステージ B, $n \ge 300$) に区分できる. DIN25201 はこのような $n \ge 300$ で緩み抵抗 を発揮する $\alpha = 35 \mu m$ の評価に対応していな い.

(3) ステージ B の波形はα=35:50µm で全て同じであることが実験で確認された.また,

-286-

ステージ A に含まれる繰返数n=: 50 では, α = 35µm と α = 40µm の波形が同じである ことが,実験のみならず解析でも確認された. (4) α = 0は全域でステージA であり,ステー ジB が存在しない. ピッチ差付きナットのス テージB の生成理由について,緩み試験条件 下における力と滑りの関係を α = 0 (通常ナッ ト)と比較して明確した(図 13 参照).

付録 ピッチ差付きナットの *F*-T 関係 (α = 35μm)

本論文では、図 1(c)の緩み過程のF-n 関係 (図 7, 図 8)を主に考察したが、先の研究で は、図 1(a)→(b)→(d)の過程のF-T 関係を調べ た.F-T 関係は、F-n 関係よりも耐緩み性 能を簡便に評価できるので、付録に要点をま とめて示す^{(13)~(15)}.

図 A1 に、FEM 解析によって得られた $\alpha = 35\mu m$, H=10.5mm の締結力 *F* と締付け トルク*I*を示す. 図中の青色の線($\alpha = 35\mu m$) と 灰 色 の 線 ($\alpha = 0$)は, 図 A2 の $E \rightarrow F \rightarrow G \rightarrow G_u \rightarrow F_u \rightarrow E_u$ のナット位置を 示す. 例えば $\alpha = 0$ では締付けトルク*T* > 0 を加えると締結力 *F*>0 が現れるのに対して, $\alpha = 35\mu m$ の場合は、 $T \ge T_p$ で、初めて締結力 *F*>0 が現れる. ここでプリベリングトルク T_p は式 (A1)で定義される.

$$T_p \equiv \sup T \text{ when } F = 0, T > 0$$
(A1)

締付けトルクT (≥T_p)が増加すると締結力
F が増加し、T = T_{22.3%}で最大締付け力

$$F = F_{\text{max}} \succeq \mathcal{F} \Im \Im.$$

$$F_{\text{max}} \equiv Max |F| \quad when \ T = T_{22.3\%} \tag{A2}$$

ここで、 $T_{22.3\%} = 37$ Nmは、 $\alpha = 0$ の通常ナット で $F = F_{22.3\%} = 15$ KN (ボルト降伏応力の 22.3%)を発生させるトルクTであり、図 A1 の F_{max} は $\alpha = 0, \alpha = 35$ µmで同じ値であるが、 一般的には F_{max} は α によって変化する。トル クTが $T = T_{22.3\%}$ に達した後、逆方向に緩ませ トルクT < 0を作用させる。緩ませ過程の初 期では、ボルト・ナットが一緒に回転するた め、F ほぼ一定で $F \approx F_{max}$ となる。トルク**T** 式(A3)で定義された最大値に達すると (**T**] = T_{slip})と、ナットはボルトに対して相対 的に緩み回転を開始し、締結力Fは|T|の減 少とともに減少し始める(図 A1 の $G_u \rightarrow E_u$).

 $T_{slip} \equiv Max |T|$ when T < 0 after $T = T_{22.3\%}$

(A3)

図 A1 に示すように、I < 0 の状態で F が減 少すると、最初は $\alpha=35\mu m$ と $\alpha = 0$ でF-Tの 関係が等しい($G_u \rightarrow F_u$). しかし、締結力 F の 低下とともにナットのねじ山の接触状態が変 化し、通常のナットと異なる面が接触し始め ることに伴って、F-T 関係に違いが生じる ($F_u \rightarrow E_u$). 図 A1 の $F_u \rightarrow E_u$ の黄色のゾーン は、 $\alpha=0$ と $\alpha=35\mu m$ の違いを示しており、 この差は緩み防止に寄与する緩み抵抗トルク T_{R}^{u} と見なすことができる. これを式(A4)で定 義する.

$$T_{R}^{u} \equiv |T|_{\alpha>0} - |T|_{\alpha=0} \quad \text{when} \quad T < 0,$$

$$T_{R}^{u} > 0 \quad \text{when} \quad 0 \le F < h,$$

$$h \equiv \sup F \quad \text{when} \quad T_{R}^{u} > 0$$
(A4)

図A1の E_u では、締付力がなくても(F=0), $T_R^u > 0$ となり、緩み抵抗トルク T_p^u は、F=0の ときの値で特徴付けることができるので、こ れを"残留プリベリングトルク"と名付け、 式(A5)で定義する.



図 A1 F -7 関係



図 A2 ナット 位置の変化 $A \rightarrow B \rightarrow ... \rightarrow F \rightarrow G \rightarrow G_u \rightarrow F_u \rightarrow E_u \rightarrow ... \rightarrow$ $B_u \rightarrow A_u$ によるねじ面でのボルト・ナットの 接触状態の変化

$$T_P^u \equiv T_R^u \quad when \quad F = 0 \tag{A5}$$

上記の残留プリベリングトルク T_p^{μ} は, 緩み 防止性能の 1 つの表現であり, 通常用いられ るプリベリングトルク T_p にも対応している. しかし, 図 A1 の F-T 関係 (緩ませ過程) で は $F_u \rightarrow E_u$ で $\alpha = 0$ のそれと違いが生じてお り, $F_u \rightarrow E_u$ の間に T_R^{μ} の値が変化する. この ような T_R^{μ} の変化に対しては, 緩み抵抗トル クの中央値に注目することも有用であり, そ れを "緩み抵抗トルク" として式(A)で定義す る.

$$T_{R}^{u} \equiv |T|_{\alpha>0} - |T|_{\alpha=0} \quad \text{when} \quad F = h/2 \quad \text{and} \quad T < 0$$
(A 6)

緩み抵抗トルクは、 $F_u \rightarrow E_u \circ T_R^u$ を表現す る代表値と見なしうる.なお、通常のナット に関しては、 $T_p = T_R^u = T_P^u = T_R^u = 0$ である.この ように、図 A1 のF-T 関係に示されるように、 締結力F の減少に伴って、緩み抵抗トルク**T** が生じる.このことから、ピッチ差ナットで は、ユンカー式緩み試験のF – n関係に示さ れるように緩みが停留する.

参考文献

(1)野田尚昭,高瀬康,ピッチ差によるボルト・ナットの疲労強度向上と緩み止め効果(その1:疲労寿命向上について),日本ねじ研究協会誌,Vol. 53,No. 2, p.45-50 (2022)
(2)野田尚昭,高瀬康,ピッチ差によるボルト・ナットの疲労強度向上と緩み止め効果(その2:疲労限度向上について),日本ねじ研

究協会誌, Vol. 53, No. 3, p. 74-80 (2022) (3) 野田尚昭, 高瀬康, ピッチ差によるボル ト・ナットの疲労強度向上と緩み止め効果(そ の3:緩み止め効果を表すプリベリングトル クについて), 日本ねじ研究協会誌, Vol. 53, No. 4, p. 107-115 (2022)

(4)野田尚昭,高瀬康,ピッチ差を与えることによるボルト・ナット締結体の疲労強度と緩み止め効果(その4:緩み止め効果に密接に関係する緩み抵抗トルクについて),日本ねじ研究協会誌,Vol. 53,No. 5 (2022)

(5) 野田尚昭, 高瀬康, ピッチ差を与えるこ とによるボルト・ナット締結体の疲労強度と 緩み止め効果(その5:疲労強度と耐緩み性 能の両立について), 日本ねじ研究協会誌, Vol. 53, No. 6 (2022)

(6) Noda, N.-A. Chen, X. Sano, Y. Wahab, M. A. Maruyama, H. Fujisawa, R. and Takase, Y., Effect of pitch difference between the bolt-nut connections upon the anti-loosening performance and fatigue Life, Materials & Design, Vol. 96, p. 476-489 (2016)

(7) 野田尚昭,佐野義一,陳鑫,丸山光, 王寰,藤澤良太,高瀬康,ボルト・ナット締 結体の疲労強度に及ぼすピッチ差の影響とその解析モデルの提案,日本機械学会論文集, Vol. 81, No. 831 (2015)

 (8) ハードロック工業株式会社,ユンカー式 ねじゆるみ試験 試験データ, available from <https://hardlock.co.jp/technical-info/d ata/junker-test/>(参照日 2020 年 1 月 22 日)

(9) 野田尚昭,劉溪,佐野義一,立石孝介, 王彪,乾湧人,高瀬康,ピッチ差を有するボルト・ナット締結体の締め付け/緩ませ過程の 3次元有限要素法解析,日本機械学会論文集, Vol.86, No.886 (2020), DOI:10.1299/transjsme.19-00143
(10)泉聡志,木村成竹,酒井信介,三次元 有限要素法解析による平座金およびフランジ ナットのゆるみ止め性能評価,日本機械学会 論文集 A 編, Vol. 72, No. 721, p. 1292-1295 (2006)

 (11) 野田尚昭,佐野義一,高瀬康, 陳鑫, 丸山光,王寰,藤澤良太,異なるピッチ差に よって疲労寿命を向上させたボルト・ナット 締結体における緩み止め性能の研究,日本機 械学会論文集, Vol. 46, No.1 (2015), DOI:
 10.11351/jsaeronbun. 46.121

 (12) 野田尚昭,劉溪,佐野義一,久保周太郎,黄雲霆,立石孝介,高瀬康,ピッチ差を 有するボルト・ナット締結体のねじ込み過程の3次元有限要素法解析,日本機械学会論文集,Vol.85,No.876 (2019), D0I:10.1299/transjsme.19-00149

(13) Noda N. A., Liu X., Sano Y., Tateishi K., Wang B., Inui Y. and Takase Y., Prevailing torque and residual prevailing torque of Bolt-Nut connections having slight pitch difference, Mechanics Based Design of Structures and Machines, (2020), doi.org/10.1080/15397734.2020.1768114

(14) Noda N.A., Liu X., Sano Y., Tateishi K., Wang B. and Takase Y., Three-dimensional finite element analysis for prevailing torque of bolt-nut connection having slight pitch difference, Journal of Mechanical Science and Technology, Vol. 34, No. 6, p. 2469-2476 (2020)

(15) Liu X., Wang B., Noda N.A., Sano Y., Inui Y., Tateishi K. and Takase Y., Bolt clamping force versus torque relation (F-T relation) during tightening and untightening the nut having slight pitch difference, Mechanics Based Design of Structures and Machines, (2021), doi.org/10.1080/15397734.2021.193130