# 〔論文〕 ロケットエンジンターボポンプ用タービン段の翼形状最適化に関する研究 難波 海\*1船崎健一\*2川崎 聡\*3矢田和之\*1

#### A Study on Blade Profile Optimization for Turbine Stages in a Rocket Engine Turbopump

#### Kai NAMBA, Kenichi FUNAZAKI, Satoshi KAWASAKI and Kazuyuki YADA

This study deals with an attempt to optimize blade profiles of 2-stage axial turbine section for a rocket engine turbopump, where the turbine section was originally designed by JAXA (Japan Aerospace Exploration Agency) in the project called DDT (Dynamic Design Team). An optimization based genetic algorithm in cooperation with the surrogate-model constructed from RANS (Reynolds-Averaged Navier-Stokes' Eqs) simulations is applied to the blade profile exploration under two-dimensional flow condition to achieve the stage efficiency maximization, along with blade shape morphing. Out of the all calculated combinations of blades profiles for 1R (First Stage Rotor), 2S (Second Stage Stator) and 2R (Second Stage Rotor), top-30 highly efficient combinations are then picked up and three-dimensionalized so that each three-dimensional (3D) stage efficiency is calculated in order to check whether the highly efficient combinations via 2D optimization still perform good in 3D situation.

Keywords: Turbine, Rocket Engine Turbopump, Blade Profile, Optimization, RANS Simulation

### 1. 緒言

人工衛星などの宇宙機は現代文明にとって欠 くことの出来ない社会インフラである。宇宙機 の更なる高機能化、高寿命化の流れは重量増大 につながり、必然的にロケットには所定の軌道 に大重量の宇宙機を打ち上げる能力が求められ る。このような高い打ち上げ能力及び高信頼性 が要求されるロケットの最も重要な構成要素の 一つが、燃焼室に推進剤を供給するターボポン プである。我が国の次世代基幹ロケットH3で は、経済性と信頼性の観点からエンジンシステ ムにエキスパンダーブリードサイクルが採用さ れているが<sup>11/2)</sup>、このサイクルでは燃料の一部を ターボポンプの駆動に使用し、駆動後のガスは そのまま排出される。現状のロケット用タービンの多くは古い手法で設計され、低いタービン効率に留まっていることが多いが<sup>(3)</sup>、タービン効率を向上させることで上記のように廃棄する燃料削減が可能になることから、更なるペイロード増加の実現のためにも、僅かな効率向上もタービン設計上の重要な課題である。

先行研究<sup>(4)</sup>での初段のみの最適化に続き、本 研究では、JAXA (Japan Aerospace Exploration Agency)が進めているターボポンプのダイナミ ック設計チーム (Dynamic Design Team、DDT) で試作された2段軸流タービン<sup>(5)</sup>を参照タービ ンとして、そのタービン効率最大化を目的とし た翼形状最適化を行った。最適化に際しては、 商用流れ解析ソフトウェア (ANSYS CFX)によ る二次元 (正確には準三次元) RANS解析及び三 次元RANS解析を行い、高効率を示すタービン 群が持つ特徴や各段の負荷割合を調査する。

<sup>\*1 (</sup>株)IHI

<sup>\*2</sup> 岩手大学 理工学部

**<sup>\*</sup>** 3 JAXA

原稿受付日 令和元年9月13日

2. 研究手法

#### 2-1 解析手法

#### (1) 解析対象

本研究では、JAXAで設計された液体水素タ ーボポンプ用タービンのうち、初段動翼(1R)、 2 段静翼(2S)及び2 段動翼(2R)の平均径円筒 面翼断面形状の最適化を行っている。Fig.1 に 参照(reference)タービンの子午面断面図を、 Fig.2 には平均径での翼断面形状を示す。また、 各翼列の諸元値をTable1に記す。Fig.1 に示 すように、実際のタービンでは、動静翼間開口 部やディスクキャビティーなどを有し、それぞ れが空力損失に影響するが、本研究では簡単の ため翼部流路のみを対象としている。

(2) 二次元解析

翼断面形状の最適化では、計算負荷を考慮し て二次元解析を実施した。ただし、使用した解 析ソフトウェアの仕様の関係で完全な平面上の 流れ解析が出来ないため、実際にはFig.1に示 す平均径からHub及びCasing方向へ±5%流路高 さを拡張した領域を対象とした準三次元解析と なっている。

格子の生成にはNUMECA社のAutoGrid5を利 用した。格子点数は、初段静翼及び動翼まわり







Fig. 2 Cross-sectional profiles of the reference Turbine

には約14万点及び約15万点、2段静翼及び動翼 まわりには約15万点及び20万点であり、総格子 点数は約64万点である。翼面上最小格子高さの v<sup>+</sup>は1未満である。Span方向には格子点を3点 配置している。**Table 2**には、境界条件を含む 解析に関する情報を示す。流れ解析にはRANS 解析(乱流モデルはSST)を用い、Fig.1に示す 動静翼のインターフェースでの接続の扱いは stage (mixing planeに相当) としている。なお、 超音速タービンの動静翼干渉を正確に評価する ためには非定常解析が必要だが、後述する遺伝 的アルゴリズム (Genetic Algorithm、GA) による 最適化の際には多数の流れ解析を行うため、非 定常解析は二次元流れ解析であっても現実的で はなく、非定常性効果による評価誤差は許容せ ざるを得ない。

(3) 三次元解析

本研究では、二次元解析での最適化を実行 し、その結果得られた15個の高効率個体(二次 元形状の2段タービン)と、最適化過程で得ら れた個体群から無作為抽出した30の個体に三次 元解析を行い、三次元化された個体群の段効率 変化を調べることで、二次元解析での妥当性検 証を行う。

三次元解析における各翼は、二次元解析での 翼断面形状をそのまま半径方向hub側及びcasing 側に延長している。計算格子をFig.3に示す。 スパン方向の格子点数は45点配置しており、1

	1 <sup>st</sup> Stator	1 <sup>st</sup> Rotor	2 <sup>nd</sup> Stator	2 <sup>nd</sup> Rotor
Blade Counts	28	36	46	70
Chord Length [mm]	14.86	15.4	11.93	11.76
Mean Diameter [mm]	54.85	54.85	54.85	54.85
Blade Height [mm]	7.50	9.38	10,33	11.38
Throat Width [mm]	2.00	2.04	2.73	2.28
Inlet Flow Angle [deg]	90.0	16.0	18.2	43.1
Outlet Flow Angle [deg]	15.0	18.2	26.0	35.0
Leading Edge Radius [mm]	2.00	0.20	0.50	0.50
Trailing Edge Radius [mm]	0.20	0.20	0.20	0.20
Tip Clearance [mm]	-	0.3	-	0.3

Table 1 Design values of the reference turbine

Table 2 Calculation information including boundary conditions for 2D flow case

Solver		-	ANSYS CFX v15.0	
Governing equation		-	RANS	
Working gas		-	H <sub>2</sub> ideal gas	
Rotational speed		[rpm]	60600	
Inlet	Tot. pressure	[MPa]	7.55	
	Tot. temperature	[K]	500	
	Flow angle	-	Normal to boundary	
Outlet	Sta. pressure	[MPa]	1.71	
Solid wall	Hub, Casing	-	Slip	
	Blade	-	No slip	
Turbulence model		-	SST	
Interface type		-	Stage	



Fig. 3 Grid systems for 3D flow calculations

流路当たりの格子点数は約50万点、総格子点数 は約200万点となっている。動翼先端とCasing との隙間は0.3 mmとなっている。解析条件は HubおよびCasing壁面をすべりなし壁とし、そ れ以外は二次元解析と同様の条件とする。

三次元解析の計算負荷増を勘案し、翼面近 傍の流れのには壁関数を適用しており、y<sup>+</sup>は50 程度である。壁関数適用による解析結果への影 響は徳山<sup>(6)</sup>によ取り扱いって詳細に調査されて おり、若干の差異が壁関数使用の有無で生ずる が、流れ場の捕捉にはほぼ支障がないことを確 認している。

#### 2-2 最適化

(1) 最適化手法

本研究では、最適化手法としてGAを採用し ている。この手法は目的関数が多峰性となる問 題に対しても有効であり<sup>(7)</sup>、初期解に依存する ことなく最適解を探索可能である。一方で、設 計空間を広く探索するため、最適解を得るまで の計算量が多いことから、本研究ではSurrogate-Based Optimization (SBO) 手法を用いて目的関数 を近似的に評価する。最適化前段階としての初 期サロゲートモデル (SM)の構築には、実験計 画法 (DoE) と Adaptive DoEを用いている。即ち、 DoEによって設計パラメータ空間をラテン・ハ イパーキューブ法(Latin Hypercube Sampling) に より探索し、さらにAdaptive DoEで予測性能が 低くかつサンプリング密度が低い場所をサンプ リングしてSMの精度を高めた後に最適化に移 行する。

(2) 翼形状表現法

本研究では三つの翼(1R、2S、2R)の断面形 状をパラメータで表現し、それらを同時に変化 させることで段効率を最大化するパラメータ群 を探索する。翼形状表現法にはFree-form parameterizationを採用した。これは、Fig.4に示す ように、合計12個の制御点から作られるモーフ ィグネットを用いて翼形状を変更するものであ る。予め変更前のネット座標における初期翼形 状の座標を算出しておき、DoEや最適化ルーチ ンから入力される設計変数ベクトルから制御点 の移動、ネットの変形を行う。ネットの変形に より変更された翼形状の座標データが算出さ れ、最後にネット座標からデカルト座標へと変 換し格子生成ソフトへと渡される。

使用したパラメータと初期翼形状 (reference profile) からの変更範囲は以下の通りである。

- ② 翼厚み方向距離 L<sub>T1</sub>、 L<sub>T1</sub>
  (正圧・負圧面側は等距離):±10%
- ③ 翼前後、後縁からの距離 L<sub>LE</sub>、 L<sub>TE</sub>
  :±10%
- ④ スタガ角γ:±2.5°
- (3) 目的関数と制約条件

目的関数として、次の式(1)で計算されるtotalto-static段効率を用いる。

$$\eta_{ts} = \frac{1 - T_{0,out} / T_{0,in}}{1 - (p_{out} / p_{0,in})^{(\kappa - 1)/\kappa}} \qquad \cdots (1)$$

CCC,  $T_0$ , in ,  $p_0$ , in ,  $T_0$ , out ,  $P_{out}$ 



Fig. 4 Representation of blade profile

は、それぞれタービン段入口面での流量平均よ どみ点温度、よどみ点圧、タービン段出口面で の流量平均よどみ点温度、静圧、 *κ* は比熱比で ある。

最適化の際の制約条件としては、タービン出 力は参照タービンの出力の99%以上であるこ と、また、タービン通過流量は参照タービン の±0.5%以内であることとし、条件を満たすも のを適合解とする。

(4) 最適化過程

Fig.5に最適化に関するフローチャートを示 す(GAの詳細については、先行研究<sup>(4)</sup>に詳述さ れている)。設計変数と目的関数、制約条件等 が保存されたデータベースからSMを構築し、 このSMを基にGAを行い、続いて上位1個体の CFDから目的関数の評価を行う。そこからデー タベースを更新、再度SMを構築し、次のGAを 行う。



#### 3-1 二次元最適化

DoE及び最適化過程で得られた適合解から、 段効率と全段の出力に対する初段出力 W<sub>1st</sub>の割 合の関係をFig.6に示す。また、探索された最 適タービンの翼形状(Opt)をFig.7に示す。こ の結果から、1R、2Sでは最大厚みが後方に移 動していること、2Rではスタガ角が増加してい ることがわかる。Fig.6から、最適タービンは 参照タービンと比べ5.5ポイント以上の効率向 上が得られたこと、また、参照タービンでは初 段出力 W<sub>1st</sub> は全体の75%程度を占めていたが、 最適タービンは68%前後に低下していることが わかる。



Fig. 6 Relation between stage efficiency and 1st stage output ratio (2D optimization)



Fig. 7 Comparison between reference and optimized blade profiles (2D optimization)



Fig. 5 Flowchart of optimization

1.5 Ref. Opt.

Mach Number

0.0

Fig. 8 Mach number contours for the reference and optimized turbines

段効率と初段出力割合との関係を理解するた め、参照タービン、最適タービンのマッハ数分 布をFig.8に、また、エントロピー分布をFig. 9に示す。これらの図からも明らかなように、 参照タービンでは1S出口マッハ数が高く、1Rで の離脱衝撃波による境界層損失、衝撃波損失が 強く、1Rで成長した境界層がそのまま下流側に 流出してエントロピーが蓄積していく状況が理 解できる。最適タービンでは、1S出口でのマッ ハ数が下がることで損失増加が抑制され、その 分1R出口でマッハ数が適切に上がることで、2 段目での出力が上昇している。なお、参考まで に更に初段出力割合を下げたCaseA(Fig.6参照) では、2Sの出口マッハ数が上がり、結果として 2Rでのエントロピー急増が確認されており<sup>(8)</sup>、 初段、2段における負荷のバランスが重要であ



Fig. 9 Entropy contours contours for the reference and optimized turbines

ることを示唆している。

3-2 三次元最適化

前述のように、二次元での最適化で得られた 高効率の個体群30個および参照タービンに対し て三次元解析を行った結果をFig.10に示す。こ の図中のOpt 3Dは三次元解析で最高効率を示 したもので、Opt 2Dは二次元解析での最適ター ビンを三次元化したものの結果である。また、 参照タービン、二次元 (Opt\_2D) および三次元 最適タービン(Opt\_3D)の二次元及び三次元で の効率比較を図中に示す。この図から、三次元 性を考慮した場合、高効率翼では効率が10ポイ ント程度効率が低下し、効率についての順位の 入れ替えも発生しているが、二次元最適タービ ンの翼形状でも三次元解析で高効率を維持して おり、三次元化された参照タービン(Ref 3D)よ



Fig.10 Relation between stage efficiency and 1st stage output ratio (3D optimization)



Fig.11 Entropy growth in the reference and optimized turbines

りも3.7ポイント効率が向上していることがわか る。初段の出力割合については、二次元解析と の定量的差異はあるが、63%周囲の出力割合で 高効率領域が集中しており、参照タービンより も初段の負荷を適切に下げることで高効率が得 られるという二次元解析での最適化過程での知 見と同様の結果が得られた。

#### 4. 損失発生のメカニズム

Fig.11に、最適タービンでの単位質量当たり のエントロピーの軸方向への増加状況を、参照 タービンとの対比で示している。

二次元解析では、参照タービンの1S-1Rの間 でエントロピーが著しく生成され、1Rの出口で は全段エントロピー生成量の80%近くに達して いる。一方で、最適タービンでは、全段エント ロピー生成量が参照タービンよりも小さく、1R 出口では全体の48%、2S出口で80%と、負荷分 散により急激なエントロピー上昇が抑制されて いる。なお、1R及び2Rでのエントロピー増加 率は大きくはない。

一方、三次元解析の結果では、1R及び2R内 でのエントロピー増加が著しい。これは、後述 するように二次元解析にはない漏れ流れや翼負 圧面でのコーナー流れの影響である。特徴的な 点としては、Opt\_3Dの2S下流でのエントロピー 増加が顕著な点である。これは、2段目の負荷 増加にともなう三次元的な損失が原因である。

**Fig.12、13**には、1R及び2Rまわりの散逸関 数 $\phi$ 分布(1ピッチ間)を示す。ここでの散逸関 数は、粘性応力テンソル  $\tau_{ij}$ 及び速度勾配テン ソル  $\partial u_i / \partial x_i$ の積として、次式で算出する。

$$\phi = \tau_{ij} \frac{\partial u_i}{\partial x_j} \qquad \cdots (2)$$

参照タービンは初段の負荷が高いため、1Rで 衝撃波の影響に加え漏れ流れやコーナー流れで のエントロピー生成率が大きくなっている。一 方、最適タービンでは、前述のように初段の負 荷が軽減された分2段目の負荷が増加している。 流れ場としては2Sの出口マッハ数が上昇し、イ ンシデンスがプラス側に変化する。その結果と して2Rでの漏れ流れ、コーナー流れのエントロ ピー生成率が大きくなっていることがわかる。

以上の結果から、三次元超音速タービンの高 効率化には、各段からの出力割合の調整が重要 であることが明らかとなった。



Fig.12 Dissipation function contours around the reference and optimized turbines (1R)

## 5. 結言

本研究では、2段のタービンの二次元翼形状 最適化および三次元解析を実施し、以下の知見 を得た。

- 二次元最適タービンの段効率は、参照タ ービンよりも5.5ポイント以上上昇した。
- ② 三次元解析の結果、二次元最適タービンの段効率は10ポイント程度低下するが、二次元最適化過程で得た高効率タービン群は 三次元解析でも高効率を維持し、参照タービンよりも約3.7ポイントの効率向上を達成した。
- ③ 高効率タービンでは、二次元、三次元を 問わず、参照タービンよりも初段での出力 割合を軽減することで効率向上が得られた。 これは、初段動翼で発生する衝撃波の強さ が効率に関与していることを示唆している。
- ④ 三次元解析から、翼端漏れ流れ及び負圧 面コーナー部による損失が大きく、三次元 解析での効率低下の主要因となっている。



Fig.13 Dissipation function contours around the reference and optimized turbines (2R)

#### <参考文献>

- (1) 奈良登喜雄・他5名,H3ロケットの開発-世界で戦 えるロケットを目指して-,三菱重工技報,Vol.54, No.4 (2017), p.30.
- (2) 川崎聡・船崎健一,ロケット用ターボポンプのタービン技術と今後の展望,ターボ機械, Vol.45, No.5 (2017), p.285.
- (3) 船崎健一,次世代ロケット用ターボポンプタービン部の技術課題と取り組み、ターボ機械、Vol.40, No.6 (2012), p.340.
- (4) 角舘薫哉,ロケットエンジン用タービンの翼形状最適 化と設計探査に関する研究,岩手大学修士論文(2016).
- (5) 船崎健一,パーシャルアドミッションタービン段落の 非定常・比軸対称流れによる非定常流体力,ターボ機 械, Vol.46, No.7 (2018), p.425.
- (6) 徳山雄己,流体-構造連成効果を考慮したロケットエンジン用高効率高信頼性タービン開発に関する研究,岩手大学博士論文(2016).
- (7) 後藤彰,ターボ機械流れの最適化技術の変遷と将来, エバラ時報, No.237 (2012), p.35.
- (8) 難波海,ロケットエンジン用タービン段翼形形状最適 化における三次元性効果に関する研究,岩手大学修士論 文(2019).