科学研究費補助金研究成果報告書

平成22年 3月26日現在

研究種目:若手研究(B) 研究期間:2008~2009 課題番号:20760466 研究課題名(和文) 高輝度放射光×線による三次元結晶方位解析手法の開発 研究課題名(英文) Development of three-dimensional orientation analysis method by using high-flux synchrotron X-ray 研究代表者 小林 正和(KOBAYASHI MASAKAZU) 豊橋技術科学大学・工学部・講師 研究者番号:20378243

研究成果の概要(和文):金属をはじめとした多結晶材料の変形・破壊挙動解析のために,非破壊で試料内部の結晶方位を測定する手法の開発を行った。ヨーロッパと日本の放射光施設で実験することで,アルミニウム合金の結晶方位を測定した。三次元的な結晶方位分布と試料変形後のひずみを比較し,結晶方位による変形の不均一性を確認した。

研究成果の概要(英文): For the purpose of deformation and fracture analysis in polycrystalline materials like a metal, the method that measure crystallographic orientation within a sample non-destructively has been developed. The orientation maps of an aluminum alloy were investigated using European and Japanese synchrotron radiation facilities. Inhomogeneous deformation depending on crystallographic orientation was confirmed comparing grain orientation map with strain distribution after deformation in three-dimension.

交付決定額

=			
			(金額単位:円)
	直接経費	間接経費	合 計
2008 年度	1,500,000	450,000	1, 950, 000
2009 年度	700,000	210,000	910,000
年度			
年度			
年度			
総計	2, 200, 000	660,000	2, 860, 000

研究分野:工学

科研費の分科・細目:材料工学・構造機能材料 キーワード:放射光,トモグラフィー,X線回折,結晶方位,アルミニウム合金,三次元

1. 研究開始当初の背景

放射光を使った X 線コンピュータ・トモグ ラフィー(CT)は材料内部の粒子,欠陥,き 裂などを三次元的に可視化でき,金属材料の 変形・破壊の研究に有効な手法である。これ まで申請者らは,大型放射光施設 SPring-8 に て CT 実験を行い,三次元画像解析に基づく 金属材料中のミクロ組織特徴点の追跡法を 開発して材料試験中のCT画像から材料内部 の力学情報を取り出すことに成功し,欠陥や き裂が金属材料の変形・破壊過程にどのよう に影響を与えるのかを調査してきた。また, 液体金属を結晶粒界に浸透させることで結 晶粒を三次元可視化する手法と三次元画像 解析を組み合わせによって結晶粒単位の三 次元変形解析を試みている。しかしながら、 X線CT法では金属材料の結晶方位に関する 情報は得られないために、材料の変形・破壊 特性へ結晶方位の及ぼす影響を考慮できて いない。一般に、金属材料の成形性や加工限 界は結晶方位分布に強く依存するとされる。 従来の結晶方位解析の手法には、X線回折と SEM/EBSP 解析がある。X線を使って行われ る結晶方位測定は非常に広範囲の領域を解 析対象とすることから,統計的な結晶方位分 布状態, すなわち, 集合組織を調べるために 用いられている。個々の結晶粒の配置など, 局所情報を得ることはできない。他方, SEM/EBSP 解析法局所的な結晶方位の同定・ マッピングは、走査型電子顕微鏡の後方散乱 電子線を用いた SEM/EBSP 法によってなさ れている。これは近年材料研究に良く使われ ている比較的新しい手法である。通常、結晶 方位解析手法が適用できるのは材料の表面 に限られる。材料の変形・破壊の問題におい て、材料の表面と内部の応力状態は大きく異 なることから,表面における観察・調査のみ では材料内部で起こるメカニズムを完全に 理解することはできない。また、変形・破壊 の研究に、断面研磨によるセクショニングで 三次元の結晶方位情報得る手法は適用でき ない。非破壊で三次元の結晶方位解析手法が 必要である。

2. 研究の目的

通常,結晶方位解析手法が適用できるのは 材料の表面に限られる。材料の変形・破壊の 問題において,材料の表面と内部の応力状態 は大きく異なることから,表面における観 察・調査のみでは材料内部で起こるメカニズ ムを完全に理解することはできない。また, 変形・破壊の研究に,断面研磨によるセクシ ョニングで三次元の結晶方位情報得る手法 は適用できない。本研究は,多結晶金属材料 の変形・破壊メカニズム調査を可能とするた め三次元的に結晶方位を測定する手法を開 発する。

3.研究の方法

(1)ESRF での 3D-XRD

試料は、アルミニウムに三次元ひずみマッ ピングのためにマーカーとなる Pb 粒子を含 む Al-4wt%Pb 合金である。試料は鋳造後,50% 圧延,460°C-2h の熱処理で100~200μm 程 度の結晶粒サイズに調整した。試料から Fig. 1 に示すような小型引張試験片を作製した。



試料に含まれる Pb 粒子サイズは 6µm 程度ま で分布し,高分解能 CT の画像解析による平 均サイズは 1.88µm であり,粒子の密度は 16 万点/mm3 であった。この試料の引張強さは, 試験片が小さいのでばらつきが見られたが, おおよそ 50~90MPa 程度あった。

Fig.2 に 3D-XRD の試料と検出器のジオメト リを示す。試料をω回転させることで、X線 に対する結晶面の角度θを変化させる。X線 の回折はブラッグの条件を満たすときのみ 得られる。



Fig. 3 3D-XRD setup at ID11 in ESRF

Fig. 3 に ESRF の ID11 におけるセットアップ の模式図を示す。光源からの X 線ビームはモ ノクロメータにより単色化され,光学ハッチ へと導かれる。本実験では 46.9keV の単色 X 線が使われた。ビームは,湾曲させられた単 結晶 Si によって集光し,スリットを通ること で,高さ 10µm,幅数 mm のフラットビーム となる。ここでビームは光源からのビーム方 向に対して数度上向きになる。それに合わせ て,回転ステージおよびディテクタは水平か ら傾けて設置される。回折像の取得には,大 小 2 つの可視光変換型の 2D ディテクタが使 われた。試料に近接した小さなディテクタ (画素数 1536×1024,画素サイズ 4.3µm)に は、ダイレクトビームが当たらないよう,可

視光変換スクリーンおよびミラーにスリッ トが設けられている。離れた位置に設置され た大きなディテクタ(画素数 2048×2048, 画 素サイズ 50um) の前にはダイレクトビーム ストップが置いてある。試料ディテクタ間の 距離は近いもの遠いもの、それぞれ、約5mm と 250mm である。回転ステージ上で試料が 回転中心にあるように位置合わせを行い、試 料にビームを照射し, 立方晶の対称性を考慮 して、回転角度が-22.5°~22.5°および 67.5°~112.5°で回折像のスキャンを行っ た。スキャン条件は、露光時間 10s で露光中 1°回転させた。画像は2つのディテクタで 同時に取られ、1断層のデータ(90枚)の取 得に約15分かかる。1断層の回折スキャンが 終わったら,10µm 試料を下げて,試験片並 行部の40層(=400µm)を繰返しスキャンした。 3D-XRD スキャンされた試料は、次に CT ス キャンされる。無負荷状態を撮像後、4.8%お よび8.8%の引張変形ひずみを与えた状態で 撮像を行った。各結晶粒の結晶方位は次の手 順で求められた。まず,画像処理でX線回折 画像から回折位置を特定した。試料と検出器 のずれを補正し, 各回折の回折面とその面法 線ベクトルを求める。面方線ベクトルがアル ミニウム面方線ベクトルの空間配置と同じ くなる回折の組みを探し、その組みから結晶 粒の方位を導出する。求められた結晶方位の マッピングには GrainSweeper を使った。

(2)SPring-8 での 3D-XRD

SPring-8のBL20XUで3D-XRDを行った。 BL20XUはCTをはじめとするイメージング 用のビームラインである。BL20XUの第2ハ ッチにて、CT 用の機材を流用し、3D-XRD による測定を行った。回転ステージ、ディテ クタは既存の CT 用のものを用いた。ESRF では中央にスリットのある 3D-XRD 専用のデ ィテクタが使われているが, SPring-8 ではそ のようなものは利用できない。そこでディテ クタをビームより上方に置き,回折リングの 上半分のみを利用することとした。ビームよ り下半分の不足情報は、立方晶系結晶の対称 性を利用して回転角度ωを増すことで補う。 セットアップの概略図は Fig. 4 に示される。 ESRF の回折実験用ビームライン ID11 では, 一つの回折画像の取得のために回転ステー ジとカメラの連動したコントロールが可能 となっている。すなわち,任意の回転角度ω 間を任意の秒数で走査した画像をコントロ ールコマンド一つで得ることができる。一方, BL20XUのCTでは通常ステージを一定速度 で回転させ,等間隔で画像を得る。加えて,

CCD から PC への画像の転送に高速なカメラ でも約300ms程度の時間が必要であることも 考慮し、ステージの回転を往復させ、往路で は偶数番目の画像を取得し,復路では奇数番 目の画像を取得するコントロールを採用す ることにした。そうすることで、次の画像取 得のまでの空き時間は、CCD から PC へのデ ータ転送に利用できる。このような手法で -180°~180°もしくは-90°~90°の回転角 wの間を1°毎に1sまたは0.5sの露光時間で 撮像を行った。露光 0.5s の条件は今回使った のシステムで最も速く撮像できる条件であ る。試したディテクタサイズは、可変倍率の レンズを使い画素数 2000×1312 で画素サイ ズ 6.63µm と 16.9µm である。 試料とディテク タ間の距離はそれぞれ,約8mm,約19mmで ある。X 線エネルギーは BL20XU で Si(111) 二結晶モノクロメータで利用可能な35keVを 選定した。また、3D-XRDの計測と同時に同 一箇所の CT の断層像も得られると解析場所 の確認などができ便利である。試料の確実な 位置合わせと CT 撮像を行うため,マイクロ CT 用のセットアップ(画素数 2000×1312, 画素サイズ 0.5μm) も準備した。ディテクタ を入れ替えることで 3D-XRD と CT の測定が 容易に行える。



Fig. 4 3D-XRD set-up at BL20XU in SPring-8





試料とディテクタ間の距離およびディテク タの傾きの算出は,部分的に単結晶になって いる焼なました純アルミニウムのφ25mmの ワイヤーを用いて行った。3D-XRD を試した 試料は,多結晶材料の変形調査のためモデル 試料として作製した Al-4wt%Pb 合金である。 この試料の結晶粒サイズは圧延,再結晶によ り約 200mm に調整されている。組織中には 1mm 程度の Pb 粒子が含まれている。Fig. 5 に画素サイズ 6.63mm のディテクタでの回折 像を示す。

4. 研究成果

(1)ESRF での 3D-XRD

Fig. 6に 3D-XRD による結晶方位測定結果 を示す。マップは引張軸 TA に対する逆極点 図マップとなっている。結晶粒形態およびサ イズが確認できる。試料の結晶粒方位はほぼ ランダムだった。

CT 画像を解析することで、ひずみ計測の マーカーとなる粒子の位置、体積および表面 積を求めた。変形前後の粒子位置を位置合わ せし,マッチングパラメータ法を使って対応 する粒子を見つけだした。空間内に不規則に 分布する粒子を頂点とする,四面体を作成し, その四面体の変形ひずみを粒子の変位から 求めた。得られたひずみ分布は線形内挿する ことで 3D 画像とされた。Fig.7 に得られた相 当ひずみ分布を示す。(a)0%は初期状態で、こ のひずみ分布は変形前の試料を2回CT撮像 することで得た。変形ひずみが(b)4.8%と (c)8.8%と不均一に発達している。側面を見る とひずみは 45° 方向に分布している。Fig. 4 と照らし合わせて見ると,結晶粒の配置がひ ずみ分布に影響を与えている様子がわかる。 なお,何箇所か(a)0%および(b)4.8%において, 大きなひずみが点状にでているところが見 られるが、これはひずみの集中があるわけで はなく、追跡エラーに起因するものである。 (2)SPring-8 での3DXRD

回折像には、幾つかの歪な形状の大きな回 折点と、小さな回折点が見られる。幾つかの 条件を試したところ、露光時間 0.5s のスキャ ンはデータの抜け落ちなく可能である。しか し、位置合せ用のф25mmのワイヤーの回折像 の回折強度を見ると、画素サイズ 6.63µm で 0.5s の露光では回折強度が不足し、画像処理 で回折スポットの位置を割り出すことは難 しい。この条件で撮像するなら、より X 線の フラックスが必要である。画素サイズ 6.63µm でも 1s の露光ならば、十分な回折強度が得ら れた。Al-4wt%Pb 試料では、結晶粒が大きい こともあり、回折強度の最も強い(111)面のス ポットはディテクタのレンジをオーバーし てしまう場合があった。



Fig. 6 Inverse pole figure map for tensile axis



Fig. 7 Development of equivalent strain

5. 主な発表論文等

(研究代表者、研究分担者及び連携研究者に は下線)

〔学会発表〕(計3件)
(1)小林正和,戸田裕之, 3D-XRD による 3D
結晶方位解析,日本鉄鋼協会 材料の組織と
特性部会,平成21年9月16日,京都大学

(2)小林正和, H.F.Poulsen, 戸田裕之, 大川嘉 一,放射光を利用したアルミニウム合金の変 形 3D 解析, 軽金属学会秋季講演大会, 平成 21年11月15日, 電気通信大学 (3)小林正和, 戸田裕之, 3D-XRD による結晶 組織の 3D 観察, SPring-8 金属材料評価研究 会(第2回:イメージング観察の新手法), SPring-8利用推進協議会研究開発委員会,平 成22年3月1日,ゆうぼうと東京都品川区 6. 研究組織 (1)研究代表者 小林 正和 (KOBAYASHI MASAKAZU) 豊橋技術科学大学・工学部・講師 研究者番号:20378243 (2)研究協力者 戸田 裕之 (TODA HIROYUKI) 豊橋技術科学大学・工学部・教授 研究者番号:70293751 上杉 健太朗 (UESUGI KENTARO) 高輝度光科学研究センター・利用研究促進 部門・研究員

研究者番号:80344399