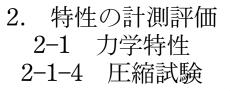
# 実学講座

# 金属材料実験の手引き



(マイクロピラー圧縮試験) 岸田



輔\*

# 2-1-4-1 はじめに

材料の降伏強度や延性といった力学特性を評価する際には、一般的には引張試験が用いられます<sup>(1)-(4)</sup>が、同様に広く用いられている他の比較的簡便な評価法の一つに圧縮試験 (Compression Test)があります<sup>(1)-(3)</sup>. 本稿ではまず一般的な圧縮試験の特徴とその単結晶試料への適用例を概説し、さらに近年広く用いられるようになってきた特殊な圧縮試験法であるマイクロピラー圧縮試験について紹介します.

# 2-1-4-2 圧縮試験

#### (1) 圧縮試験に用いる装置

圧縮試験はその名前の示す通り, 圧縮荷重が加えられた際 の材料の変形挙動を調べるためのものです. 圧縮荷重は単純 に引張荷重と逆向きの荷重ですので, 試験自体は引張試験に 一般的に用いられる万能試験機(試験装置の設定次第で引張 試験, 圧縮試験, 曲げ試験等様々な機械試験ができる装置) を用いて行うことができます. 万能試験機には大別してねじ 駆動式(変位を制御するタイプ. インストロン型)と油圧式 (荷重を制御するタイプ. アムスラー型)の二種類があります が、定ひずみ速度条件で試験を行うことが多い通常の引張・ 圧縮試験では一般的に前者が用いられています. ねじ駆動式 の万能試験機の詳細については、本実学講座の2-1-1引張 試験に詳しい記述がありますのでそちらを参照してくださ い(4). ねじ駆動式の万能試験機では、筐体(フレーム)とクロ スヘッドの間に試験片を固定し, クロスヘッドを一定のひず み速度(変位速度)で移動させることで、試験片に力を加えま す. このとき試料の筐体側が固定端, クロスヘッド側が移動 端となりますが、移動端の固定端に対する相対的移動方向を 変えることで引張あるいは圧縮試験を行うことができます.

ただし引張試験と圧縮試験では荷重の方向以外に試験片を保 持する部分が大きく異なります. 引張試験では材料に力を伝 えるために, 試験片の形状に合わせた専用のつかみ具が必要 となりますので、多くの場合つかみ具に合わせた材料の加工 が不可欠となります. これに対して, 圧縮試験では特殊なつ かみ具等は必要なく, 最も単純には筐体側とクロスヘッド側 の両方に荷重軸方向に垂直な平面端(加圧板)を持つ押し具が 準備されていれば良いことになります. 加圧板の素材として は、試験をする材料よりも硬い(すなわち、強度が十分に高 く、弾性率も高いもの)ものを用いなければなりませんの で,工具鋼,軸受鋼,超硬合金,緻密質アルミナ,炭化ケイ 素, C/C コンポジット等から試料の強度特性や試験条件に 適合するものを選んで用いれば良いでしょう. 試験する材料 や条件によっては、加圧板が破損・劣化する場合があります ので、加圧板の部分が交換可能な仕様となっている方が便利 です.

ねじ駆動式の万能試験機では、荷重はロードセルを用いて 読み取ります. ひずみの評価に必要な変位の読み取りについ ては、試験片サイズが十分に大きい場合は引張試験と同様に クリップ型や貼付け型のひずみゲージといった接触式変位計 やレーザー型やビデオカメラ型の非接触式変位計を用いるこ とが可能ですが、試験片のサイズが比較的小さい場合はこれ らの使用が困難となります. また後述のように圧縮試験では 試験片と加圧板の間の摩擦に起因した不均一な形状変化も精 確な形状変化の測定を困難なものにしています. このような 精密測定の困難さと多かれ少なかれ生じる変形の不均一性の ため、簡便にはクロスヘッドの移動距離が変位の代用として 用いられます. ただし, クロスヘッドの移動距離を変位とし て用いる場合には、その変位の値に押し具や加圧板といった 試料以外の部分の変位も不可避で含まれることに注意が必要 です(たとえば応力-ひずみ曲線の弾性領域の傾きからヤング 率を評価する際等). しかしながら圧縮試験の主目的が降伏

680 実 学 講 座

<sup>\*</sup> 京都大学大学院工学研究科材料工学専攻;准教授( $\overline{m{\tau}}606 ext{-}8501$  京都市左京区吉田本町)

Experimental Guides for Metallic Materials 2. Measurement and Evaluation of Material Properties 2–1 Mechanical Properties 2–1–4 Compression Test (incl. Micropillar Compression); Kyosuke Kishida (Department of Materials Science and Engineering, Kyoto University, Kyoto)

Keywords: compression test, single crystals, micropillar compression, size-dependent mechanical properties, hard materials 2023年8月9日受理[doi:10.2320/materia.62.680]

強度の評価や活動変形モードの同定等、塑性ひずみ量が比較 的小さい段階の力学特性評価に限定されるのであれば、クロ スペッドの移動距離を変位として用いてもそれほど大きな問 題にはならないでしょう.変位の原点は試験片の形状(特に 試験片の上下の面の平行度)や押し具が理想的な状態であれ ば、荷重がかかり始めたときのクロスヘッドの位置というこ とになりますが、実際の試験では変形の最初期段階において 弾性域(変位と荷重が線形関係)があらわれる前に荷重-変位 曲線の傾きが緩やかに増加する領域があらわれることがあり ます. この部分は主として試験片の加工精度(上下端の完全 な平行状態からのわずかなずれや,加工後に残存する表面粗 さのために,変形の最初期において荷重が試験片断面全体に 均等にかかっていないことが反映されている段階と考えられ ます. このような場合には荷重の増加に伴い最初に荷重がか かった領域から順に局所的な変形が生じ、最終的に試験片断 面全体に荷重がかかるようになりますので、それ以降がその 圧縮試験片本来の弾性域であり、荷重-変位曲線では傾きが 最も大きい線形の部分となります. したがってこのような荷 重-変位曲線が得られた場合には、試料全体としての本来の 弾性域を基準として変位の原点をとる、すなわち弾性域を荷 重がゼロとなるところまで外挿したときのクロスヘッド位置 を変位の原点とすればよいでしょう.

さて、一般的なねじ駆動式の万能試験機の基本構成は上述の通りですが、試験温度、雰囲気等を様々に変化させる必要がある場合には様々なオプション(外部装置)を組み合わせて試験を行うことができます。通常、筐体とクロスペッドのうち上側に位置するほうにロードセルが取り付けられ、ロードセルに圧縮用の押し具が取り付けられますが、温度や雰囲気を制御した圧縮試験が必要な場合は図1(a)に示すようにクロスペッドにロードセルを取り付けた配置を用い、クロスペッドと下側の押し具を筐体下部のテーブルの間の空間に加熱炉や、温度調整機能、雰囲気制御機能を備えた特殊チャンバー等を取り付けて試験を行うことができます。また液体窒素等の液体中での試験が必要な場合は、筐体の上部にクロスペッドを取り付けた、クロスペッド下部に吊り下げる形状の下

部押し具を用いることで実現できます(図 1(b)). これらのチャンバーや特殊治具は万能試験機のメーカーのオプションとして用意されているものを利用することもできますし、用途に応じてユーザー独自に設計・作製して用いることも可能です.

#### (2) 試験片

前項で説明したような万能試験機を用いた一軸圧縮試験では、一様の太さを持つ柱形状(円柱形状あるいは四角柱形状)にさえ試料が加工されていれば良く、引張試験用の試験片の場合に必要な複雑な成形加工は不要です。このことは圧縮試験の大きな利点の一つであるため、焼き入れ鋼やセラミックス、金属間化合物材料等、複雑加工が困難な比較的脆い材料や、大きな試料の作製が困難な材料の力学特性(主として降伏強度や降伏点近傍の変形組織)の調査には一般に圧縮試験が用いられています。もちろんどのような材料の場合でも、精確な一軸圧縮試験の実施のためには、柱状試料の上下面(加圧板に触れる部分)の平行性と、上下面と側面の直交性がきちんと保たれていることが必要であることは言うまでもありません。

さて、試験片の形状は単純なものでよいのですが、そのことは必ずしも引張試験と同様のデータが簡単に取得できる、ということではありません。引張試験ではゲージ部(つかみ具の外側の平行部)の変形は比較的均質に生じますが、圧縮試験では加圧板と試料との間の摩擦力による拘束のため変形が不均一となり、変形量の増加に伴って、図2(a)に示すような試料の上下端に比べて中央部が膨らんだ樽形状の形状変化(バレリング:Barreling)が顕著に生じることになります。このような形状変化をすると、真応力を求めるのが困難となりますし、試料の上下端に未変形領域が形成されることも問題となります。このようなバレリングの問題を避ける(抑制する)ためには加圧板と試料間の摩擦を軽減するような工夫(潤滑剤の塗布等)を施すことや、試料断面のサイズ(円柱試料では直径:d,四角柱試料では正方形断面の一片の長

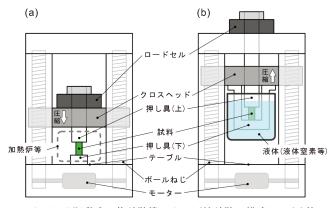


図1 ねじ駆動式万能試験機による圧縮試験の模式図.(a)筐体下部の空間を用いる配置,(b)クロスペッド下部に取り付けた吊り下げ型の押し具を用いる配置.

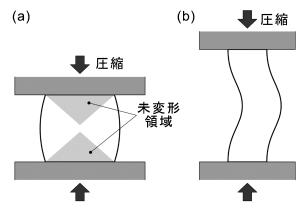


図 2 圧縮試験時に生じる試料の形状変化の模式図. (a) 樽形状の形状変化(バレリング: Barreling), (b) 座屈(バックリング: Buckling).

さ:L)に対して、試料高さhを十分に高くして、均質変形 領域を増やす等の対策が有効となります. 特に圧縮降伏応力 の測定や降伏点近傍での変形組織の観察が主たる目的の場合 は背の高い試料(h/d あるいはh/L がおよそ $2\sim2.5$ )を用い れば良いでしょう. ただし、あまり試料高さを高くしすぎる と、材料によっては座屈(バックリング: Buckling)という別 の問題が生じてしまうことにも注意が必要です(図 2(b)).

もちろん, 何らかの方法で加圧板と試料間の摩擦による拘 東がなく, バレリングや座屈が生じずに試料の断面積が一様 に増加するような理想的な状態が実現できた場合には, 引張 試験の場合と同様の方法で簡単に真応力-真ひずみ曲線を得 ることができます. このような理想的な圧縮試験では、引張 試験の際に問題となる塑性不安定やくびれの発生がありませ んので,原理的には引張試験よりも広い塑性範囲でのデータ の取得が見込めるはずです. ただし圧縮変形の進行に伴い加 工硬化するだけではなく, 試料断面積が増加し続けるため, 塑性変形に必要な荷重は増加し続けることになりますので, 通常は試験機の許容荷重との兼ね合いで最大の変形量が制限 されてしまうことにも注意が必要です.

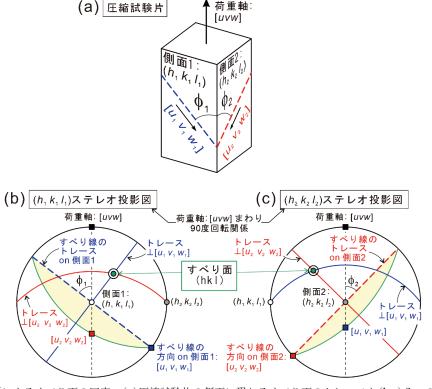
なお, 圧縮試験に用いる試験片の形状と推奨サイズ等に関 しては米国規格(ASTM E9<sup>(5)</sup>および E209<sup>(6)</sup>)に記載があり ますので必要に応じて参照すると良いでしょう.

#### (3) 単結晶圧縮試験によるすべり系の同定

結晶性材料において活動可能な塑性変形モード(すべり系

や変形双晶系)の同定やそれらの活動条件(荷重軸方位,活動 温度範囲, 臨界分解せん断応力等)の詳細を調べるために は、単結晶を用いた機械試験が有効です。活動すべり系を実 験的に決めるには、変形後の試料の表面に現れるすべり線の トレース解析を行うことになりますが、このとき四角柱形状 の試験片とステレオ投影図を用いるのが便利です(7). 結晶内 の面や方向を立体的に表す方法にはいくつかありますが、複 数の面や方向を同時に表す際には結晶儀という球体の表面に 表す方法が有用です. その結晶儀表面に表した情報を2次 元的に投影する方法の一つがステレオ投影法です. 結晶儀と ステレオ投影図との関係は、地球儀と地図の関係をイメージ すればわかりやすいと思います. ステレオ投影法の詳細につ いては結晶学や回折学の教科書を参照してください(7)(8).

いま,荷重軸方位「u v w] にそって単結晶の圧縮変形し た際に, 2 つの直交する側面 1, 2(ミラー指数:  $(h_1 k_1 l_1)$ ,  $(h_2 k_2 l_2)$ )上に荷重軸からそれぞれ  $\phi_1$ ,  $\phi_2$  だけ傾いた直線状 のすべり線が観察されたとします(図3(a)). 図3(b)および (c)は側面1,2に垂直な方向からのステレオ投影図で、上下 方向が荷重軸に平行な方向としてあります. 試料側面に現れ るすべり線は観察している試料側面とすべり面の交線に対応 しますので、図3(b)ではステレオ投影図の中心を通り、荷 重軸とφ<sub>1</sub>,φ<sub>2</sub>の角度をなす直線としてあらわすことができ ます. (試料側面は結晶儀の中心を通る断面に, すべり線は その断面上の線にそれぞれ相当しますので、図3(b)では結 晶儀断面上のトレースに対応するものを破線で、結晶儀表面



荷重軸:

トレース解析によるすべり面の同定. (a)圧縮試験片の側面に現れるすべり面のトレースと(b,c) 2 つの直交する側面 1,2 の法線方向からのステレオ投影図. ステレオ投影図中では試料側面に現れるトレース(結晶儀断面上のトレースに対応)を 破線で、結晶儀表面に表示されるトレースに対応するものを実線で表して区別している.

682 実 学 講 座 に表示されるトレースに対応するものを実線で表して区別し てあります.)このとき、破線として示したすべり線のトレー スと観察している側面のトレースに対応するステレオ投影図 外枠の大円との交点がその側面上でのすべり線の方向となり ます. ここで側面 1, 2上のすべり線の方向をそれぞれ  $[u_1]$  $v_1 w_1$ ],  $[u_2 v_2 w_2]$  とします. 側面1を例に考えてみると, 側面1上で観察されたすべり線を含む面すべてがすべり面 の候補となりますので、その候補は  $[u_1 \ v_1 \ w_1]$  を晶帯軸と する晶帯に対応し、図3(b)の $(h_1 k_1 l_1)$ ステレオ投影図では すべり線に対応する直線(破線)に垂直でステレオ投影図の中 心を通る直線(実線)として表示されます.(必要なものはす べり面の候補となる晶帯だけですので、晶帯をステレオ投影 図上に図示するだけであれば、各側面上のすべり方向の指数 を正確に求めることは必須ではありません.)同様の作図を図 3(b)の $(h_2, k_2, l_2)$ ステレオ投影図に対しても行うことができ ます.これら二つの側面での観察結果,すなわち  $[u_1 v_1]$  $w_1$ ],  $[u_2 v_2 w_2]$  の晶帯を一つのステレオ投影図上に表示す れば、二つの晶帯の交点として、すべり面の法線を決定する ことができます. この方法は結晶系にかかわらず用いること ができますが、立方晶の場合を除き、一般に結晶面を表すス テレオ投影図と結晶方向を表すステレオ投影図は同一ではな いことに注意が必要です. もちろん, 側面1,2上でのすべ り方向の指数が十分正確に求められている場合には、これら の二つの方向の外積をとればすべり面の指数が直接求まるこ とになりますが、実際にはすべり方向の指数付けの精度に依 存して交点となるすべり面の指数に誤差が含まれることも考 慮に入れてすべり面の指数付けをすると良いでしょう.

さて, すべり面については上述のトレース解析により決定

することができますが、すべり方向は単純には決めることができません。圧縮試験のみですべり方向を決定するには、候補となるすべり方向が一つの側面と平行となるように作製した圧縮試験片を用いるのが有効です。この場合、すべり方向を含まない側面では明瞭なすべり線が観察されるのに対し、すべり方向を含む側面上ではほとんどすべり線が観察されないはずですから、このようなすべり線の見え方の違いを利用できるようにあらかじめ試験片を作製しておけば、すべり方向の同定も可能となります。

通常,すべり線トレースの観察は光学顕微鏡あるいは走査電子顕微鏡(SEM)を用いて行いますが、そのためには圧縮試験前に試料の表面を材料に応じて電解研磨、バフ研磨、化学機械研磨等により鏡面に仕上げておくことが重要(9)です・一方、高温圧縮試験や腐食環境下での試験では、試験中あるいは試験後に表面に酸化膜や劣化層が形成され表面観察が困難な場合がありますが、このような場合には試料表面を再研磨したのち SEM 内で電子チャネリングコントラストイメージング法を用いた転位列の観察を行うことにより、すべり線に相当するトレースを決定できる場合がありますので、表面性状に問題があり通常のすべり線観察が困難な場合には試してみるといいでしょう(10)-(12).

### (4) 単結晶の圧縮変形時の結晶回転(13)-(15)

転位論や結晶塑性論の教科書には、単結晶の引張試験では 変形の進行に伴い荷重軸がすべり方向に平行となるように変 化し、圧縮試験では荷重軸がすべり面に垂直となるように回 転が生じると書かれています。ここでは単結晶の圧縮変形時 に単一のすべり系のみの活動により生じる結晶回転、ならび

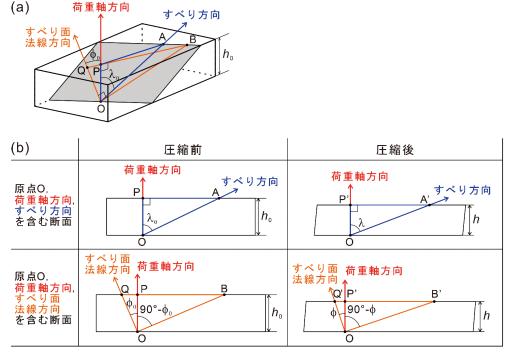


図4 単結晶試料の圧縮試験に伴う方位回転. (a)荷重軸方向, すべり方向, すべり面法線方向の幾何学的配置. (b)圧縮に伴う2 種類の断面の変化.

にせん断応力とせん断ひずみについて詳しく見ていきましょう.

上述の単結晶試料の圧縮試験時の結晶回転は,Taylor の 実験(16)をもとに幾何学的に導かれたものです.ここでは高 さの低い板状の単結晶の圧縮変形時の方位回転を考え、また 加圧板と試料間の摩擦がない理想的な変形が生じると仮定し ます. この場合, 圧縮試験中は荷重軸が常に加圧板の表面に 垂直となるということと、すべり面の形状は変わらない、と いうことが満たされるべき条件となります.変形前の試料の 厚さ h<sub>0</sub>, 荷重軸とすべり方向およびすべり面法線方向との なす角度をそれぞれ $\lambda_0$ および $\varphi_0$ とし、これらの値が変形後 にそれぞれh,  $\lambda$ ,  $\varphi$ へと変化したとします(**図 4**). すべり面 の形状が不変ですので、すべり面上のすべり方向の長さは変 形前後で当然変化しません(図4においてOA'=OA). この ことから.

$$\frac{h}{\cos \lambda} = \frac{h_0}{\cos \lambda_0} \tag{1}$$

の関係が得られます. 同様に試料厚さとすべり面法線方向と 荷重軸のなす角度の間には以下の関係が成り立ちます.

$$\frac{h}{\cos(90^{\circ} - \varphi)} = \frac{h_0}{\cos(90^{\circ} - \varphi_0)}$$
 (2)

一方で厚さ方向の垂直ひずみ $\epsilon$ は

$$\varepsilon = \frac{h - h_0}{h_0} \tag{3}$$

と表すことができますので、式(1)~(3)から以下の関係 が得られます.

$$\frac{\cos \lambda}{\cos \lambda_0} = \frac{\sin \varphi}{\sin \varphi_0} = \frac{h}{h_0} = 1 + \varepsilon \tag{4}$$

厚さ方向の垂直ひずみ  $\varepsilon$  の変化に伴う角度  $\lambda$ ,  $\varphi$  の変化率は

$$\frac{d\lambda}{(-d\varepsilon)} = \cot \lambda \quad \text{および} \quad \frac{d\varphi}{(-d\varepsilon)} = -\tan \varphi \tag{5}$$

と表すことができます. ここで $(\lambda + \varphi) \ge 90$ °であり,  $\cot \lambda \le$  $\cot(90^{\circ} - \varphi) = \tan \varphi \ \text{\reftar}$ 

$$\left| \frac{d\varphi}{d\varepsilon} \right| \ge \left| \frac{d\lambda}{d\varepsilon} \right| \tag{6}$$

となります. 式(6)からすべり面法線方向が荷重軸方向に 回転するほうが早いことがわかります. また試料高さがhとなった時のせん断ひずみγとせん断応力τは、その時の荷 重F, 圧縮面の初期面積 $A_0$ , とするとそれぞれ以下の式で 与えられます.

$$\gamma = \frac{\sqrt{(h_0/h)^2 - \sin^2 \varphi_0} - \cos \varphi_0}{\cos \lambda_0} \tag{7}$$

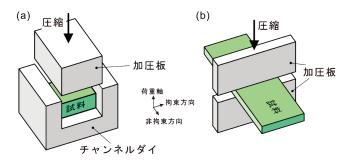
$$\gamma = \frac{\sqrt{(h_0/h)^2 - \sin^2 \varphi_0} - \cos \varphi_0}{\cos \lambda_0}$$

$$\tau = \frac{F}{A_0} \left(\frac{h}{h_0}\right)^2 \cos \lambda_0 \sqrt{1 - \left(\frac{h}{h_0}\right)^2 \sin^2 \varphi_0}$$
(8)

もちろん、式(7)、(8)は単一すべり変形のみで変形する 場合のものですので、複数のすべり系が活動する場合には成 り立たないことに注意してください.

# (5) 特殊な圧縮試験—平面ひずみ圧縮試験(17)(18)

通常の圧縮試験は一軸圧縮試験であり、その結果、等方弾 性体の場合には荷重軸方向に収縮するのに対して, 荷重軸方



2種類の平面ひずみ圧縮試験法. (a)チャンネルダイを 用いる方法<sup>(17)</sup>, (b)板状試料を幅の狭い加圧板で圧縮す る方法(18).

向に垂直な方向に等方的に膨張するという形状変化をするこ とになります. このとき荷重軸に垂直な方向の一方向の変形 を何らかの方法で拘束すれば、比較的簡単に平面ひずみ圧縮 変形を行うことができます. 平面ひずみ状態は圧延変形時の ひずみ状態に相当しますので, 平面ひずみ圧縮試験を圧延変 形の模擬実験とみなすことができます. 荷重軸に垂直な方向 の一方向の変形を拘束する方法としては、①一方向の変形 (膨張)を抑制するような壁を備えた治具(チャンネルダイ)を 用いる方法(17)(図 5(a))と②幅の広い板状試料に幅の狭い加 圧板を用いて圧縮する方法(18)(図5(b))があります. 平面ひ ずみ圧縮変形では外形拘束の影響が顕著に表れるひずみ量の 大きい領域が重要となりますので、適切な潤滑剤(潤滑油や テフロンシート等)を用いて加圧板やチャンネルダイとの間 の摩擦を十分に抑制することが必須となります. 図6は Ni<sub>3</sub>Al 単結晶を平面ひずみ圧縮した例<sup>(19)</sup>ですが、冷間圧延 時にみられるものと同様の外形ならびに変形組織変化(20)が 観察されており、この手法が冷間圧延の模擬試験として有効 であることがわかります.

## 2-1-4-3 マイクロピラー圧縮試験

#### (1) 概要

マイクロピラー圧縮試験法はその名の示す通り数 µm 程度 のサイズの微小柱状試験片(マイクロピラー)を圧縮する試験 方法であり、2000年代初頭に面心立方(FCC)金属や体心立 方(BCC)金属を中心とした各種金属材料の数 μm 程度のサ イズ領域での力学特性を調査する目的で新たに導入された機 械試験法です(21)-(25). 基本的には前項で説明した圧縮試験 法をダウンサイジングしたものなのですが、その実現のため にはバルクサイズの圧縮試験時に利用しているものとは異な る様々な実験装置や実験手法を組み合わせて用いる必要があ ります(表1).

# (2) 試験装置

マイクロピラー圧縮試験にはほとんどの場合、市販のナノ インデンテーション装置が用いられます. 通常のナノインデ ンテーション試験では角錐あるいは円錐形状の先端の尖った

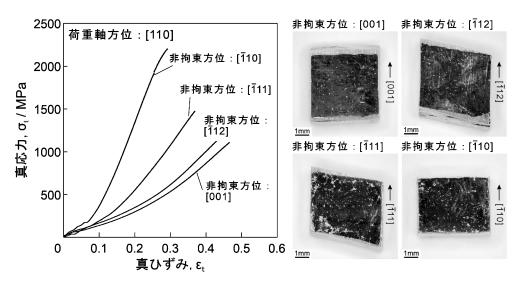


図 6 単結晶試料の平面ひずみ圧縮(チャンネルダイ圧縮)試験の例 $^{(19)}$ . 拘束方向を変化させることにより加工硬化挙動に大きな変化がみられる.

表1 バルク圧縮試験とマイクロピラー圧縮試験の比較.

	バルク	マイクロピラー
試料	大型単結晶が必要	多結晶からでも作製可
結晶方位解析	X 線ラウエ法,EBSD 法	EBSD 法
試験片作製	各種切断機,放電加工 機で切り出し.表面研 磨・仕上げ	FIB 加工による切り出 しと側面仕上げ
圧縮試験	インストロン型試験機	ナノインデンテーショ ン装置
組織観察	光学顕微鏡,SEM, TEM	SEM, TEM
TEM 試料作製	電解研磨, イオンミリング	ナノマニピュレータ装 備 SEM-FIB 装置を用 いた in-situ lift out

圧子を用いて主として試料の硬さや弾性率の評価を行います が、圧子の先端を平坦に加工したフラットパンチ型の特殊圧 子を用いることでマイクロピラー圧縮試験を行うことができ ます(図7). 多くの市販のナノインデンテーション装置で は、電磁コイル型の荷重発生機構が備えられており、電磁コ イルに流す電流量の制御により荷重を制御する荷重制御型の 機械試験機となっています. この点が変位制御型万能試験機 を用いる一般的なバルクサイズの機械試験とは異なっていま す. 他にも静電気力を利用した荷重発生機構を備えたナノイ ンデンテーション装置もありますが、こちらも同じく荷重制 御型機械試験機です. これらのナノインデンテーション装置 では荷重発生機構と圧子をつなぐ圧子軸に移動距離計測用の 静電容量型変位センサーが取り付けられており、これにより 荷重をかけた際の位置の変化(圧子の押し込み深さ)を十分に 高い精度で計測できるようになっています. また最近のナノ インデンテーション装置では、比較的単純な定荷重印加速度 試験だけではなく、荷重と変位を高いサンプリングレートで

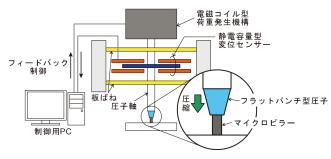


図7 マイクロピラー圧縮試験の模式図.

取得し、得られたデータをもとに精密に荷重印加速度を制御 (フィードバック制御)することでバルク試験時と同様のひず み速度一定(変位速度一定)の機械試験もできるようになって います. このような高精度制御が可能なナノインデンテーション装置が開発されたことが、マイクロピラー圧縮試験法の 実現に最も重要な役割を果たしています.

また最近では SEM 内や透過電子顕微鏡内で使用可能なナノインデンテーション装置も市販されており、それらを用いることで圧縮変形挙動のその場観察実験も行えるようになっています.

### (3) マイクロピラー試験片

次に重要なことは試料の作製方法です。現在のところ,数 μm 程度の大きさのマイクロピラー試験片の作製には主として集束イオンビーム(Focused Ion Beam: FIB)加工装置が用いられています。FIB 加工は Ga 液体金属等をイオン源とする集束イオンビームを試料に照射して照射領域をスパッタリングすることで試料を加工する方法で,主に透過電子顕微鏡観察用の薄片試料の作製等に用いられています(26)(27)。たいていの装置の場合,加工する領域をソフトウェアで指定して、自動的に試料表面に任意形状の加工を施すことができま

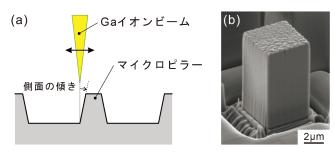


図8 FIB 加工により作製したマイクロピラー. (a) ビームの 拡がりにより生じる側面の傾き, (b) 傾きの補正を行った四角柱形状のマイクロピラーの外観.

す、例えば円形の領域を残すように指定して加工した場合に は、ほぼ円柱形状の試料を作製することができます。ただし 通常の FIB 装置ではビーム電流が増えるほどビーム径が大 きくなり、ビームの裾の影響により側面の傾きが大きくなる 傾向を示しますので、上記のような単純な設定で加工した場 合には実際は完全な円柱形状は得られずに側面がイオンビー ムの入射方向から数度程度傾いた円錐台形状になってしまい ます(図8(a)). このような円錐台形状の試料でも圧縮試験 を行うことは可能ですが、応力、ひずみ分布が均一ではなく なりますので、活動変形モードの臨界分解せん断応力を求め たりする際に問題が生じてしまいます. このため側面が荷重 軸方向と平行となるように、仕上げ加工の際にビーム電流を 下げたり、試料をわずかに傾斜させたりすることで形状の補 正を行う等することが必要となります(26)(図8(b)). また FIB 加工ではイオンビームの加速電圧が高いほど加工速度 が速くなりますが、試料表面に不可避に形成される変質層厚 さが厚くなりますので、粗加工の際は高い加工電圧(装置の 最高加速電圧)を用い、仕上げ加工時には可能な限り加工電 圧も下げるのが良いでしょう. また理想的な円柱形状のマイ クロピラー試料の作製が必要な場合にはさらに工夫が必要 で、精密なステージ自動制御機能を備えた FIB 装置を用い る方法とその実施例が Uchic ら(28)により報告されています ので、そちらを参考にしてみてください.

さて基本的にはマイクロピラー試験片は適当なサイズのバルク試料の表面から切り出します。バルク試料は単結晶の場合も多結晶の場合もありますが、試験するマイクロピラーは数  $\mu$ m 程度の大きさであるため、たいていの場合単結晶となります。このため、マイクロピラー試験片を FIB 加工により切り出す前に、試験片を切り出す結晶粒の結晶方位を X線ラウエ法あるいは後方散乱電子回折法(Electron Back-Scatter Diffraction, EBSD)により特定しておくことが重要となります。また、2-1-4(3)項にて説明したものと同様に四角柱形状の単結晶マイクロピラー試験片を用いてトレース解析によるすべり系の解析を行う際には、EBSD の解析結果をもとに荷重軸だけでなく側面の結晶方位も考慮に入れて試料を加工すれば良いでしょう。

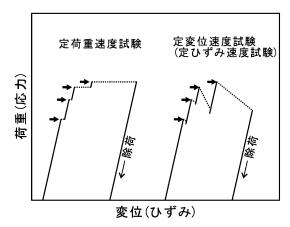


図9 マイクロピラー圧縮試験で得られる荷重-変位(応力-ひずみ)曲線の模式図. 荷重-変位曲線の点線部分はストレインバースト現象に対応.

# (4) 単結晶マイクロピラー圧縮試験でみられる特異な力学 特性

ストレインバースト現象:単結晶マイクロピラー圧縮試験で は,バルクサイズの単結晶の圧縮試験時には見られないよう な様々な現象が観察されます.一つ目は荷重-変位曲線(応 カ-ひずみ曲線)に現れるストレインバースト現象で す(21)-(24). 先端が尖った圧子や球径の圧子を試料表面に押 し込む一般的なナノインデンテーション試験においてみられ る pop-in と呼ばれる現象に相当します(3). 通常の金属材料 に外力をかけると、もともと材料中に内包されていた転位源 から転位がなだれのように大量に放出されることにより塑性 変形が開始します(29). このような転位の急激な増殖に伴っ て局所的に塑性ひずみが急激に増大することになります. 転 位のなだれ現象はバルクサイズの試料ではとらえることが困 難ですが、試料サイズがマイクロメーターサイズまで小さく なると、全体のひずみに対する個々の転位なだれ現象により 生じるひずみの割合が十分に高くなるため、荷重-変位曲線 上でストレインバースト現象として実験的にとらえることが できるようになります. 荷重-変位曲線上でのストレインバ ーストの見え方は, 試験の際に用いる試験条件により異なり ます. 定荷重速度条件で試験を行った場合には、図9中の左 図の点線で示す水平線のように,一定の荷重で急激にひずみ が増えたように記録されます. 転位の増殖速度が十分に速い 場合には実際には応力の低下を伴うと考えられますが、荷重 制御型の装置で行う定荷重速度試験では応力の低下を捉える ことはできないため、図のような荷重-変位曲線が得られる ことになります(24)(30). 十分に小さいサイズの単結晶マイク ロピラーの圧縮試験では、一つのストレインバーストが一つ の転位源の活性化に対応し、バーストひずみ量はその転位源 から放出された転位の量と対応します。単一すべりが生じる 荷重軸方位の単結晶マイクロピラー試験の変形初期段階にお いて活性化した転位源が何らかの理由で活動を停止すると、 荷重-変位曲線上に再び弾性変形領域が現れます. さらに荷

686 実学講座

重を増加させ、次の転位源を活動させるのに必要な応力レベ ルに到達すれば次のストレインバーストが生じます. 以降, このような過程が繰り返し生じることにより塑性変形が進行 し、図9中の左のような階段形状の荷重-変位曲線が得られ ることになります.一方、十分に高速なフィードバック制御 により定変位速度条件で試験を行った場合には、ストレイン バースト発生時に変位速度が一定となるように荷重の除荷-再負荷が行われますので、荷重-変位曲線には鋸刃状の荷重 変動として記録されることになります(図9右). ただしフ ィードバック制御用のデータサンプリング速度よりも速い速 度でストレインバーストが生じる場合には, 定変位速度とな るような制御ができず、その部分では定荷重速度条件と同じ 状態(変位速度が局所的に速くなる)になってしまいますの で、図9中の左のものと同様の形態の荷重-変位曲線が得ら れることになります。このような特徴のため、ストレインバ ースト現象が生じる荷重(応力)とバースト変位(ひずみ)量の 相関の統計的な調査を行う場合には、定荷重速度条件で圧縮 試験を行うほうがより適していると考えられます. またいず れの条件での圧縮試験の場合にもストレインバースト現象は 塑性変形の開始点に対応しますので、降伏応力としては最初 の明確なストレインバーストが発生した際の応力をとれば良 いでしょう.

強度のサイズ依存性:次に単結晶マイクロピラー圧縮試験でみられる特徴的な現象は降伏応力(あるいは臨界分解せん断応力(Critical resolved shear stress, CRSS))の試験片サイズ依存性です。通常,単結晶マイクロピラー圧縮試験で得られる CRSS の値は同じ荷重軸方位を有するバルク単結晶の圧縮試験で得られる値よりもはるかに高く,マイクロピラー試験片のサイズが減少するに伴い CRSS が増加する傾向が観察されます $^{(21)-(25)}$ . 試験片サイズ(円柱形状のマイクロピラーでは断面の直径,四角柱形状のマイクロピラーでは断面の一片の長さ,L) と CRSS( $\tau_{CRSS}$ )の間の関係は,大まかにはべき乗則, $\tau_{CRSS} \propto L^{-n}$  で近似され,べき乗指数 n は材料に

依存して0~1の範囲の値をとることが明らかにされていま す. べき乗指数は FCC 金属では0.6~1, BCC 金属では0.3 ~0.5, 半導体やセラミックス, 金属間化合物材料等では 0 ~0.2程度の値となり、一般的には CRSS 値が高い材料ほど べき乗指数が小さくなる傾向を示します(23)-(25)(31)-(37)(図 10). マイクロピラー圧縮試験でみられる CRSS のサイズ依 存性を説明するモデルとしてこれまでに様々なものが提案さ れています.一般的な FCC 金属材料等のバルク単結晶や, 十分に大きい結晶粒からなる多結晶試料では、試料中に内包 されるフランクリード転位源の活動により塑性変形が開始し ますが、マイクロピラー試験片ではフランクリード転位源が 試料表面で切断されることによりシングルアーム転位源とな ると考えられます<sup>(38)-(40)</sup>. シングルアーム転位源を活動さ せるのに必要なせん断応力は, その転位源の長さに反比例し ますので、マイクロピラー試験片のサイズの減少に伴いシン グルアーム転位源の長さが減少することになりますから、こ れにより CRSS が増加すると考えられます. このようなシ ングルアーム転位源(Single-Arm Source, SAS)モデルが単 結晶マイクロピラーでみられる CRSS のサイズ依存性の発 現機構として広く受け入れられています. この SAS モデル はマイクロピラー試験片の内部に一つ以上の転位源が存在し ている場合、かつマイクロピラー試験片のサイズがフランク リード転位源のサイズより十分に小さい場合に適用可能であ ると考えられます. 円柱形状のNi 単結晶を使った研究で は、円柱の直径がおよそ20~30 µm 付近までサイズ依存性 が観察され、そのサイズ領域付近でバルク単結晶での CRSS の値とほぼ等しくなることが報告されています<sup>(23)</sup>.

一方,マイクロピラー試験片内部に転位源が含まれない場合には、すべり変形を開始させるためには新しい転位を作り出す必要があります.理想的な単結晶試料では、新しい転位ループを試料内部で作り出すのに必要な応力よりも試料表面から半転位ループを作り出すのに必要な応力のほうが一般的に低くなると見積もられますので、試料表面において新しい転位が生み出されると考えるのが妥当でしょう.したがって

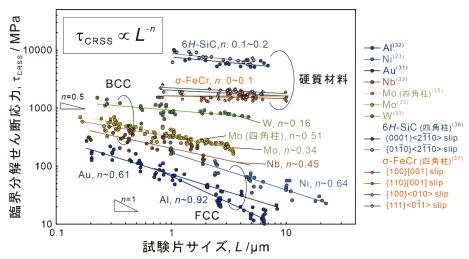


図10 単結晶マイクロピラー圧縮試験で見られる臨界分解せん断応力のサイズ依存性.

転位源が含まれない単結晶マイクロピラーに対しては、試料 表面で新しい転位を作り出すのに必要な応力が CRSS に相 当し, その応力が試験片サイズに依存する, という表面転位 核生成モデルが提案されています(41)-(44). 上記の SAS モデ ルが適用できる材料に関しても、試験片サイズが十分に小さ いサイズ領域では、試料内部に転位源が1つも含まれない 状態になりますので、その場合には表面転位核生成モデルへ と遷移すると考えられています(43). ただしこれら以外にも マイクロピラー試験片の作製時に用いる FIB 加工により形 成される表面変質層の影響の重要性が指摘される(45)等、詳 細なサイズ依存性の発現メカニズムについては実験および計 算の両面から現在もなお議論が進められている段階です.

サイズ減少に伴う硬質・脆性材料の早期破壊抑制効果:マイ クロピラー圧縮試験法は FCC 金属や BCC 金属以外の材料 にも幅広く適用され, 通常バルクサイズの試料では室温で脆 性的な性質を示す材料についても試験片サイズの減少に伴い 塑性変形が観察されることが多数報告されていま す<sup>(36)(37)(46)-(53)</sup>. 硬質・脆性材料は一般にバルクサイズの試 料の一軸圧縮試験では拡散が十分な速度で起きるような高温 域でしか塑性変形を示さず、室温では非常に脆性的な性質を 示します. 低温で脆性的な性質を示す原因の一つとして, 破 壊靭性値そのものが低いため、試料表面の微小な傷あるいは 試料内部の微小欠陥を起点とした早期破壊が生じやすいこと が考えられています(54)-(56). 脆性材料の圧縮試験におい て、荷重軸に平行な長さ*l*の微小欠陥からのクラック伝播に 必要な臨界圧縮応力  $\sigma_{\rm c}$  は  $CK_{\rm IC}/(\pi l)^{1/2}$  で近似されます.こ こでCは一桁のオーダーの定数, $K_{\rm IC}$ は破壊靭性値です.あ るすべり系を活動させるためには降伏応力 σ<sub>ν</sub> が臨界圧縮応 力 $\sigma_c$ よりも小さくなければなりません. 言い換えると微小 欠陥からのクラック伝播を起こさずに降伏応力 $\sigma_v$ に到達さ せるためには、微小欠陥が $(CK_{IC}/\sigma_{v})^{2}/\pi$ で近似される臨界 サイズ  $l_c$  よりも小さい必要があります. 図11に 6H-SiC 単 結晶のa軸圧縮の例(C=1と仮定)を示します. 6H-SiC単 結晶マイクロピラーを a 軸圧縮した場合には 13 GPa 以上の 降伏応力 $\sigma_v$ で柱面すべりが活動しますので、この場合には 微小欠陥のサイズは数 nm 以下である必要があることがわか ります(28). このような微小欠陥をバルク試料で完全に取り 除くことは不可能ですが、マイクロピラー試験片では微小欠 陥が試料内部に含まれる確率が小さくなりますし, また FIB 加工による表面仕上げにより表面微小欠陥の残留を避 けることができます. 早期破壊は高静水圧下での圧縮試験や ナノインデンテーション試験でも抑制できますが、前者にお ける実験方法の複雑さや後者での応力状態の複雑さを考える と, 硬質・脆性材料の塑性変形挙動の調査にはマイクロピラ ー圧縮試験法がより適した方法であるといえるでしょう. 筆 者の研究グループでは、上述の 6H-SiC や、超高融点の遷移 金属シリサイドをはじめとする複雑結晶構造を有する金属間 化合物材料、各種遷移金属炭化物に関して系統的な研究を行 い、これまでに十分に明らかにされていなかった様々な新し

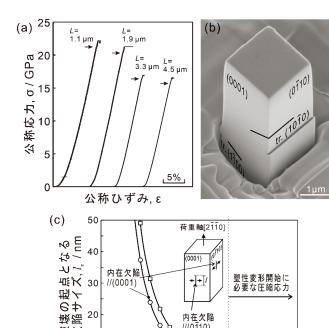


図11 単結晶マイクロピラー圧縮試験の一例(6H-SiC). (a)応 カ-ひずみ曲線,(b)すべり線観察,(c)早期破壊の起点 となる内在欠陥の臨界サイズの圧縮応力依存性.

内在欠陥 //(0110)

10

圧縮応力, σ / GPa

15

20

い知見を得ることに成功しています $^{(36)}(^{(37)}(^{(49)-(53)}$ .

l<sub>c</sub> @ σ<sub>v</sub>=13 GPa

玻欠

**野** 10 마얦

٥L

### 2-1-4-4 おわりに

本稿では、金属系材料の力学特性評価法の一つである圧縮 試験と、その発展形の一つであるマイクロピラー圧縮試験に ついて紹介させていただきました. 筆者は研究を始めたころ から現在に至るまでほぼ一貫して、比較的延性に乏しい結晶 性材料の単結晶試料を用いた力学特性に関する実験研究を中 心に行ってきましたので、記載内容は単結晶試料の圧縮試験 かつ変形の初期段階に関するものに偏ってしまいましたが, ご容赦いただければ幸いです. またマイクロピラー圧縮試験 に関しては、バルク単結晶を用いた機械試験では得られない ような様々な貴重な知見を得ることができる実験手法であり, 今後ますます活用される場面が増えてくるのではないかと思 います. こちらに関しては精度よく実験を行うためにはバル クサイズの試料の試験の際よりもさらに様々な点に注意を払 う必要があるのですが、各工程における注意点は研究対象の 材料だけでなく使用する装置群の特性にも大きく依存します ので、本稿ではあえて詳細の記述は行いませんでした. 各装 置の使用法や結晶学等, 身に着けておくべき基礎は多岐にわ たりますが、それらをうまく組み合わせることができれば、 これまで誰も明らかにしてこなかった様々な新しい知見を得 ることができますので、ぜひチャレンジしてみてください.

688 実 学 講 座

## 文 献

- (1) 須藤 一: 材料試験法,内田老鶴圃,(1986),23-58.
- (2) H. Kuhn and D. Medlin: ASM Handbook Vol. 8: Mechanical Testing and Evaluation, ASM International, (2000), 99–108, 124–171.
- (3) T.W. Clyne and J.E. Campbell: Testing of the Plastic Deformation of Metals, Cambridge University Press, (2021), 81–122, 192–168.
- (4) 堀川敬太郎:まてりあ,62(2023),244-252.
- (5) ASTM Standard E9-09, Standard Test Methods of Compression Testing of Metallic Materials at Room Temperature (2009).
- (6) ASTM Standard E209–18, Standard Practice for Compression Tests of Metallic Materials at Elevated Temperatures with Conventional or Rapid Heating Rates and Strain Rates (2018).
- (7) 坂 公恭:結晶電子顕微鏡学,内田老鶴圃,(1997),34-36.
- (8) B.D. カリティ(著), 松村源太郎(訳):新版 X 線回折要論, アグネ承風社, (1999).
- (9) 高田尚記:まてりあ, **61**(2022), 101-105.
- (10) 杉山昌章, 重里元一: 顕微鏡, 48(2013), 216-220.
- (11) S. Zaefferer and N.-N. Elhami: Acta Mater., **75**(2014), 20-50.
- (12) K. Kishida, Z. Chen, H. Matsunoshita, T. Maruyama, T. Fukuyama, Y. Sasai, H. Inui and M. Helimaier: Int. J. Plasticity, 155 (2022), 103339.
- (13) W.F. Hosford: The Mechanics of Crystals and Textured Polycrystals, Oxford University Press, (1993), 42–50.
- (14) W.J. McGregor Tegart(著),高村仁一,三浦 精,岸 洋子 (訳):金属の力学的性質-その転位論的アプローチ,丸善, (1975),52-65,105-129.
- (15) 日本金属学会編:結晶の塑性, 丸善, (1977), 38-43.
- (16) G.I. Taylor: Proc. Roy. Soc., A116 (1927), 16-38.
- (17) G.Y. Chin, E.A. Nesbitt and A.J. Williams: Acta Metall., 14 (1966), 467–476.
- (18) W.F. Hosford, Jr.: Acta Metall., 14(1966), 1085-1094.
- (19) S.H. Song, K. Kishida, M. Demura, M.H. Oh, D.M. Wee and T. Hirano: Mater. Sci. Forum, 495–497 (2005), 767–774.
- (20) K. Kishida, M. Demura, Y. Suga and T. Hirano: Philos. Mag., 11(2003), 3029–3046.
- (21) M. D. Uchic, D. M. Dimiduk, J. N. Florando and W. D. Nix: MRS Symp. Proc., 753 (2003), 27–32.
- (22) M. D. Uchic, D. M. Dimiduk, J. N. Florando and W. D. Nix: Science, 305 (2004), 986–989.
- (23) D.M. Dimiduk, M.D. Uchic and T.A. Parthasarathy: Acta Mater., **53**(2005), 4065–4077.
- (24) M.D. Uchic, P.A. Shade and D.M. Dimiduk: Annu. Rev. Mater. Res., 39 (2009), 361–386.
- (25) A.S. Schneider, D. Kaufmann, B.G. Clark, C.P. Frick, P.A. Gruber, R. Mönig, O. Kraft and E. Arzt: Phys. Rev. Lett., 103 (2009), 105501.
- (26) 平坂雅男, 朝倉健太郎(編):電子顕微鏡研究者のための FIB・イオンミリング技法 Q&A ―ナノテクノロジーの推進役 ―, アグネ承風社, (2002), 26.
- (27) 加藤丈晴, 小形健二, 着本 享:まてりあ, **61**(2022), 887-897.
- (28) M.D. Uchic and D.M. Dimiduk: Mater. Sci. Eng. A, 400-401 (2005), 268-278.
- (29) L.P. Kubin: Dislocations, Mesoscale Simulations and Plastic Flow, Oxford University Press, (2013), 83–88.

- (30) P. Wang, F. Liu, Y. Cui, Z. Liu, S. Qu and Z. Zhuang: Int. J. Plasticity, **107** (2018), 150–163.
- (31) C.A. Volkert and E.T. Lilleodden: Philos. Mag., 86(2006), 5567–5579.
- (32) K.S. Ng and A.H.W. Ngan: Scr. Mater., 59 (2008), 796-799.
- (33) A.S. Schneider, B.G. Clark, C.P. Frick, P.A. Gruber and E. Arzt: Mater. Sci. Eng. A, 508 (2009), 241–246.
- (34) A.S. Schneider, C.P. Frick, B.G. Clark, P.A. Gruber and E. Arzt: Mater. Sci. Eng. A, 528 (2011), 1540–1547.
- (35) J. Zhang, K. Kishida and H. Inui: Int. J. Plasticity, 92 (2017), 45–56.
- (36) K. Kishida, Y. Shinkai and H. Inui: Acta Mater., 187 (2020), 19–28.
- (37) K. Kishida, M. Okutani, H. Suzuki, H. Inui, M. Heilmaier and D. Raabe: Acta Mater., 249 (2023), 118829.
- (38) T.A. Parthasarathy, S.I. Rao, D.M. Dimiduk, M.D. Uchic and D.R. Trinkle: Scr. Mater., **56** (2007), 313–316.
- (39) S.W. Lee and W.D. Nix: Philos. Mag., 92(2012), 1238-1260.
- (40) S. Takeuchi, Y. Kamimura and K. Edagawa: Mater. Trans., **63** (2022), 1–6.
- (41) H. Bei, Y.F. Gao, S. Shim, E.P. George and G.M. Pharr: Phys. Rev. B, **77**(2008), 060103(R).
- (42) W.D. Nix and S.W. Lee: Philos. Mag., 91 (2011), 1084-1096.
- (43) I. Ryu, W. Cai, W.D. Nix and H. Gao: Acta Mater., **95**(2015), 176–183.
- (44) Q.J. Li, B. Xu, S. Hara, H. Li and E. Ma: Acta Mater., **145** (2018), 19–29.
- (45) J. Hütsch and E.T. Lilleodden: Scr. Mater., 77(2014), 49–51.
- (46) W.W. Gerberich, J. Michler, W.M. Mook, R. Ghisleni, F. Östlund, D.D. Stauffer and R. Ballarini: J. Mater. Res., 24 (2009), 898–906.
- (47) F. Östlund, P.R. Howie, R. Ghisleni, S. Korte, K. Leifer, W.J. Clegg and J. Michler: Philos. Mag., 91(2011), 1190–1199.
- (48) S. Korte-Kerzel: MRS Comm., 7(2017), 109–120.
- (49) K. Kishida, T. Maruyama, H. Matsunoshita, T. Fukuyama and H. Inui: Acta Mater., **159**(2018), 416–428.
- (50) M. Higashi, S. Momono, K. Kishida, N.L. Okamoto and H. Inui: Acta Mater., 161 (2018), 161–170.
- (51) K. Kishida, T. Fukuyama, T. Maruyama and H. Inui: Sci. Rep., 10 (2020), 17983.
- (52) K. Kishida, T. Maruyama, T. Fukuyama and H. Inui: Sci. Tech. Adv. Mater., 21 (2021), 805–816.
- (53) K. Kishida, M. Okutani and H. Inui: Acta Mater., 228 (2022), 117756.
- (54) M.F. Ashby and S.D. Hallam: Acta Metall., 34(1986), 497– 510.
- (55) C.G. Sammis and M.F. Ashby: Acta Metall., 34(1986), 511–526.
- (56) M.F.Ashby an C.G. Sammis: Pure Appl. Geophys., 133 (1990), 489–521.



岸田恭輔

★★★★★★★★★★★★★★★★★★★★ 1998年 京都大学大学院工学研究科博士後期課程修了 1999年10月 科学技術庁 金属材料技術研究所 研究員 2005年4月 京都大学大学院工学研究科材料工学専攻助手

2007年4月 現職

専門分野:結晶物性学

◎構造用材料の力学特性,格子欠陥に関する研究に従事.微小試験片を用いた力学特性評価,透過電子顕微鏡法を用いた結晶・欠陥構造解析を中心に活動.

\*\*\*\*\*\*