レーザ微細加工技術を駆使したマイクロマシン製作システムの開発

千葉大学大学院 人工システム科学専攻

助教 松坂壮太

(平成 20 年度一般研究開発助成 AF-2008205)

キーワード: マイクロマシン,ファイバーレーザ, レーザフォーミング,マイクロピンセット,ギアボックス

研究の背景と目的

近年,マイクロマシン製作に関する研究が活発に行われ ており,その要素製作技術も,リソグラフィ/エッチング 法をはじめとして,機械加工法,レーザ加工法等,多岐に 亘っている¹⁾.しかしながら,それらの微小要素を集積・ 統合する手法については,十分に検討が進められていると は言えない.レーザ加工法^{2),3)}は,他の微細加工法と比較 して,加工対象材料に制約がなく,また除去加工のみなら ず曲げ加工,接合加工も実施できるという利点を有してお り,マイクロマシンの一貫製作システム構築に好適な加工 法と考えられる.そこで本研究では,ファイバーレーザ微 細加工システムを用いたマイクロ機能要素の製作とそれ らの把持・組立手法の開発の2点を研究目的とした.本稿 では,これらの手法を用いた,1辺1.4 mmの微小ギアボ ックスの製作例について報告する.

2. 実験方法

2・1 加エシステムの構成

実験に使用したレーザ発振器はYb添加ファイバーレー ザ(フジクラ, FL-01, 波長:1064 nm, パルス幅:80~100 ns, 繰返し周波数:10~100 kHz)である.加工用サンプル は,自動5軸ステージ(駿河精機, KS201-20HD(x-y 軸), KS3232-8N(z 軸), KS401-60(θ, ω軸)上に設置され,可動 ミラーにより鉛直上方または水平方向よりレーザ光が照 射される.自動5軸ステージは,ステージコントローラを 介して PC に接続され, VisualBasic (Microsoft)プログラム により制御可能である.Fig.1(a)に加工装置の概略を,Fig. 1 (b) に今回の実験で用いたステージ配置を示す.サンプ ル上方(0軸上)および側方(ω軸上)には CCD カメラを設置 し,ステージの回転軸とレーザ照射位置の整合ならびに加 工中のサンプル観察に使用した.

2 • 2 供試材料

加工対象は、ステンレス鋼板(SUS304,板厚:50,100 µm)および、ステンレス鋼管(SUS304,外径:1.34 mm, 内径:1.25 mm)であり、板状試料は機能要素および格納 用筐体の製作に、また管状試料は要素把持用マイクロピン セットの製作に使用した.

2・3 目的とする製作物の形状

2・3・1 マイクロギア, ストッパーおよびギアボックス

マイクロギアは、Table 1 に示す大小 2 枚の歯車形状を、 板状試料(板厚:100 µm)から切り出すことで製作した. また、ギア固定用のストッパーおよびギアボックスは、板 状試料(板厚:50 µm)から展開図を切り抜いた後、レー ザフォーミング法により曲げ加工を行うことで製作した. 切り抜きの際には、実寸法と設計寸法との誤差を低減する ため、ビーム径(約30 µm)を考慮してステージを駆動した. 目標とするマイクロギア、ストッパーおよびギアボックス の概略を Fig. 2 (a)に示す.

2・3・2 マイクロピンセット

本研究で製作するマイクロピンセットの概略を Fig. 2(b)に示す.本ピンセットは、2 ないし3本の曲がり爪を 有する内側管とスライド可能な外側管から構成され、スラ イドした外側管が曲がり爪を押すことにより、爪先端部で 各種要素を把持可能となる.曲がり爪部分は、管状試料か ら爪形状を切り抜いた後、レーザフォーミング法により、 爪中央部を管内側へ曲げ、さらに爪根元部を管外側へ曲げ ることによって製作した.

2・4 レーザ照射条件

板状試料の切断・曲げ,管状試料の切断・曲げに用いた レーザ照射条件を Table 2 に示す.各試料の切断に関して は,予備実験の結果から,切断面のテーパ化が抑制可能で, かつ熱影響部の少ない条件を選定した.一方,レーザフォ ーミング法による曲げ加工に関しては,被加工材の板厚と ビーム径の比によって,一般的に次の3種類のメカニズム が知られている.

(a) Temperature Gradient Mechanism (TGM): ビーム径が板 厚に比べて十分に小さい場合.曲げはレーザ照射方向.

(b) Upsetting Mechanism (UM): ビーム径が板厚と同程度から数倍程度の場合.曲げはレーザ照射方向.

(c) Buckling Mechanism (BM): ビーム径が板厚に比べて十 分に大きい場合.曲げ方向は不定.

このうち, TGM では, 鋭角に曲げることが可能である が, レーザ照射により加工部分の材料が除去される可能性 を有することから,本研究では, UM および BM により曲 げ加工を行うことにした. なお, BM では曲げ方向を予測 することが困難であるが, UM により初期曲げを行ってお くことで,任意の曲げ方向を得ることができる.



Fig. 1 Schematic illustrations of experimental set-up. (a) Overview and (b) stage alignment.



Fig. 2 Design of (a) micro-gearbox, and (b) micro-tweezers.

3. 実験結果

3・1 マイクロギア

切断により製作した2枚のマイクロギアの SEM 写真を Fig. 3 に示す. ギアには直径約 200 および 400 μm の丸穴 をあけ,それぞれ電解エッチングにより若干のテーパを施 したステンレス鋼線を通して固定している. Fig. 3 から, 特に小径のギアにおいて切断面の荒れが見られるものの, 概ね設計通りのギアが加工できていることが確認された.

3・2 ギアボックス

立方体状のギアボックス製作にあたり,高精度な加工を 実現するため,まず基本となる展開図の選定を行った.Fig. 4 に一般的に知られている正六面体の 11 種の展開図を示 す.同図左の 2~4 の数字は,1列に並んだ面の最大数を 示している.これらの展開図に対し,次の3点に留意して, ボックス製作に最適な展開図および加工手順を選定した. (a) レーザを照射可能な方向がθおよびω軸の2軸に限定さ れること

(b) ボックス作製中の試料の落下を防止するため、少なく とも1辺を切断せずに残す必要があること

(c) レーザ照射点の位置ズレを抑制するため、レーザ照射 軸の変更を多用しないこと.また、可能な限り同一平面上 で加工を行うこと.

Table 1 Design of micro-gears.

		Small gear	Large gear
	Number of teeth	10	20
	Module		0.04
	Pressure angle [degree]		20
-	Pitch circle diameter [µm]	400	800
	Addendum circle diameter [µm]	480	880
_	Root circle diameter [µm]	300	700

 Table 2 Experimental conditions for laser cutting and forming of SUS304 steel sheets and pipe.

Specimen	Sheet [Thickness: 100 µm]	Sheet [Thickness: 50 µm]		Pipe [Thickness: 90 μm]			
Process	Cut	Cut	Bend		Cut	Bend	
Bending mechanism			UM	BM		UM	BM
Frequency [kHz]			52				
Power [W]	1.3	1.1	1.3	2.5	1.3	2.4	2.8
Beam diameter [µm]	30	30	46	192	30	208	265
Scan speed [µm/s]	100	700	8000	8000	120	8000	8000



Fig. 3 SEM photographs of processed micro-gears. (a) Small and (b) large gear.

Fig.4中で.④⑩⑪は2方向からのレーザ照射のみでは 加工が困難であり、①②③⑤⑥は1列に4つの面が並んで おり、レーザ照射時の熱歪みにより加工面からの位置ズレ が大きくなるため除外した.残りの⑦⑧⑨の中で、2方向 からボックスを支持可能なものは⑧のみであるため、以下 では⑧の展開図から、曲げ加工によりボックス形状の製作 を試みた.

Fig. 5 (a) に製作するギアボックスの展開図を, Fig. 5 (b) に曲げ加工の手順を示す. この展開図を使用することによって,曲げ加工中のボックスは Fig. 5 (a) 中の太い点線で示される 2 辺で支持され,また Fig. 5 (b) から分かるように,最終工程を除く①~④の曲げ加工を同一平面上で行うことができる.製作したギアボックスの外観を Fig. 6 に示す. Fig. 6 から各面間の隙間の小さいボックス形状が製作できていることが分かる.

一方,マイクロボックスと同様に,切断と曲げ加工により,2種類のギアストッパーを製作した.結果を Fig.7 に示す.これらの要素も,概ね設計通りの加工が可能となっていた.

3・3 マイクロピンセット

管状試料の切断および曲げ加工により製作した曲がり 爪形状を Fig. 8 (a) および(c) に示す.いずれの曲がり爪に



Fig. 4 Eleven distinct nets of a cube.



Fig. 6 SEM photographs of fabricated micro-gearboxes. (a) Before and (b) after covering.



Fig. 7 SEM photographs of two types of gear-stoppers.

おいても、中央部、根元部ともに十分な曲がり角が得られ ており,外側管のスライド動作によりマイクロ機能要素の 把持が可能になるものと考えられる. そこで、超音波リニ アアクチュエータ (テクノハンズ, TULA) に内側・外側 管を設置し、スライド動作を試みた. 要素の把持結果を Fig.8(b) および(d) に示す. 各種要素の把持を行った結果, 3指の場合には丸棒等の3次元形状物が,2指の場合には、 ギアやギアストッパー等の2次元形状物の把持に適して いることが分かった.

3・4 各種部品の組立

上述の軸付マイクロギア, ギアストッパーを, マイクロ ピンセットにより把持,組み立てた後,ギアボックス中に 格納した.結果を Fig.9 に示す. 同図より,全ての要素が 設計通りに配置されていることが確認された.また一方の 軸の回転により、他方の軸が回転することも確認された.



Fig. 5 Laser forming procedure for the fabrication of micro-gearbox.



Fig. 8 Fabricated micro-tweezers. (a) and (b) three fingers, (c) and (d) two fingers.

本研究ではこのほか,ボックスとカバーを別個に製作し, 組み立てることも行った. その一例を Fig. 10 に示す. 特 に Fig. 10 のボックスについては、はめ合い部に対してレ ーザ隅肉溶接を試みたが、レーザ照射位置の制御が困難で あること、また2つの要素に若干のギャップがあること等 の理由により、十分な接合強度を有するボックスの製作に は至っていない. 今後は、より精密な曲げ加工を行い、要 素間のギャップを低減する必要がある.

また、本研究で製作したマイクロピンセットは、20回 程度の開閉動作については支障がないものの,それ以上の 開閉を繰り返した場合,曲がり爪部が塑性変形し,十分な 把持を行うことができなかった. 今回の実験では管状試料 の入手の容易さから,ステンレス鋼管を使用したが,繰り 返し可能回数を増加させるためには,ばね特性に優れた材 料の使用が必要となる.

4. 結言

本研究では、ファイバーレーザ微細加工システムを用い て、1辺1.4 mmの微小ギアボックスの製作を試みた.同 時に製作されたマイクロピンセットを用いることにより, ギアボックス中には、2枚のマイクロギアおよび、2種類 のギアストッパーが格納され、動力伝達も可能であること



Fig. 9 Two types of covered micro-boxes.

が確認された.今後は、切断・曲げ精度のさらなる向上を 図り、各面間の溶接によるボックスの封止までを行いたい と考えている.

謝辞

本研究の実施に際し,天田金属加工機械技術振興財団 より研究助成(AF-2008205)を賜りました.ここに厚く御礼 申し上げます. また,ファイバーレーサ発振器をご貸与 頂いたフジクラ(株)および,実験にご協力頂いた,千葉 大学大学院 伊東聡氏,緒方豪氏,毛塚翔吾氏に感謝致し ます.



Fig. 10 Assembled micro-gearbox.

参考文献

[1] 藤田博之,「マイクロ・ナノマシン技術入門」,工業調 査会, (2003).

[2] A. Kai, and Y. Kawamura, 'Laser Micro Machining of Ultraviolet and Infrared Simultaneous Irradiation', Proceedings of SPIE, **5662**, 538-542 (2004).

[3] 松坂壮太,飯島賢介,渡部武弘,「5軸レーザ加工法に よるマイクロ機能要素の製作」、レーザ加工学会誌,14, 255-259 (2007).