# CFRP および難削性金属材料の加工技術の開発 CFRP の効率的切削加工技術の研究(第2報)

水江宏\*・橋口智和\* \*機械・金属担当

# Efficient Cutting Technology of CFRP (The 2nd)

Hiroshi MIZUE\*•Tomokazu HASHIGUTI\* \*Machinery and Metallurgy Section

# 要 旨

CFRP(Carbon Fiber Reinforced Plastic=炭素繊維強化プラスチック)に対し、市販のドリルおよび超硬合金エンドミルを用いて穴加工実験を行い、切削抵抗・工具摩耗・加工穴の品質について調べた. ダイヤモンドコーティングが施された CFRP 専用とされる超硬合金ドリルは、刃先の摩耗がきわめて少なく長寿命であり、切削抵抗が低く保たれ、加工穴の品質が高いことが確かめられた.また、汎用の超硬合金エンドミルを使用したヘリカル加工による穴あけでは、送り速度を増しても、工具の摩耗に大きな影響はなく、1 周回あたりの Z 軸方向の切込量を増大させることで、工具の摩耗が抑制されることがわかった.

## 1. はじめに

炭素繊維は,鉄と比較すると比重は 1/4 以下,比強度は 8 倍以上と優れた性質を有している. CFRP は,炭素繊維を樹 脂によって成形した複合材料であり,現在,航空機やレーシ ングカー,スポーツ用品,高級車などに適用範囲が広がって いる.さらに,自動車産業では,排気ガス規制の強化に対応 するため,車体の軽量化を目的に普及価格帯の自動車部品 などへの活用が期待されている.

一方炭素繊維は、ジュラルミンなどの金属材料と比較して 重量当たり単価が高く、また、成形時間もかかるといった問題 がある.さらに、成形後の切削加工においては、炭素繊維が 工具摩耗を増大させ、樹脂材のはく離などによる加工品質の 低下などが問題となっている.

本テーマでは,成形後の後工程で必要となる切削加工に ついて,市販のエンドミル・ドリルを用いて穴加工実験等を行 い,工具の寿命,加工品質などについて検討した.

### 2. 実験方法

使用した工具の基本仕様を, Table 1 に示す. うち Tool A, B, C, D は, 2013 年度に使用した工具を比較のため再 記載した. 本年度使用した工具は, Tool E, F, G である.

Tool E は CFRP 加工用の超硬合金ドリルで, 多層 CDV ダイヤモンドコーティングが特徴である. Tool F は CFRP 加 工用の超硬合金ドリルで, マルチアングルと微結晶ダイヤモ ンドコーティングが特徴である. Tool G は超硬合金母材に (Al,Ti)N コーティングが施された 4 枚刃の汎用スクエアエン ドミルである. 被削材となる CFRP は、カーボンファイバーに東レ社製 T700S を使用している. 上下面の表層に 0°/90° 平織を 1 層ずつ、内層として UD(ユニダイレクショナル材=単方向材) を 0°/90°/45°/-45° を複数積層し、熱硬化性樹脂をマト リックスとして厚さ6mmに成形したものである. 炭素繊維の仕

Symbol of tool	Tool Type Diameter mm	Specifications
А	End mill 5.0	Two-flutes Square end cutting edge Cemented carbide (Al,Ti)N coating Flute length 20mm
В	Drill 6.0	Cemented carbide Cr coating Point angle 140° Normal type
С	Drill 6.0	Cemented carbide, Diamond coating Point angle 120°
D	Drill 6.0	Cemented carbide, Diamond coating for CFRP Point angle 90°
Е	Drill 6.375	Cemented carbide, Diamond coating for CFRP
F	Drill 6.375	Cemented carbide, Diamond coating for CFRP Multi angle
G	End mill 6.0	Four-flutes Square end cutting edge Cemented carbide (Al,Ti)N coating Flute length 13mm

様および特性・用途を Table 2, 3 に示す.

加工実験の構成を **Fig.1** に示す. 安田工業製マシニング センターYBM850Vの加工テーブル上に, キスラー製3成分 工具動力計 9257B を固定し切削抵抗を測定した. Fig.1 は ドリル加工時の構成で, エンドミル加工ではコレットチャックを 使用した.

加工液は使用せず,吸塵装置により切りくずを排出した.

### 2.1 ドリル加工

ドリル加工で使用した加工条件を **Table 4** に示す.ドリル (Tool E, F)加工では、ステップ送りは行わず工具回転軸方 向(Z 軸方向)への等速直線運動のみとし、直径 6.0mmの穴 加工を各工具で 200 穴まで実施した.

Table 2	Specifications	of carbon	fiber (	(T700S)
---------	----------------	-----------	---------	---------

Tensile Strength MPa	4900
Tensile Modulus GPa	230
Elongation %	2.1
Density g/cm <sup>3</sup>	1.8

\*from TORAY US website

#### Table 3 炭素繊維トレカ(R)の製品ラインナップ・用途

製品	特性	主な用途
T1100G	高強度·高弾性率	航空機一次構造,打ち上げロ ケット,スポーツ
T1000G	高強度·中弾性率	打ち上げロケット, スポーツ
T800S	高強度·中弾性率	航空機一次構造,スポーツ
T700S	高強度·標準弾性率	航空機一次構造,産業全般, スポーツ
T300	標準弾性率	航空機二次構造,産業全般, スポーツ

TORAY JP ウエブサイトより



Fig.1 Setup for experiment

### 2.2 エンドミル加工

エンドミル加工での条件を **Table 5** に示す.工具突出し量 は、コレット端面から 25mm とした.以降,例えば送り速度 600mm/min,1周回 Z 切込量 1.0mm の場合,F600 Z1 と 記載する.

また、エンドミル(Tool G)の工具パスを Fig.2 に示す. エン ドミル加工実験では、短い直線パスで構成される擬似的なへ リカル加工(らせん加工)を行うための NC プログラムを作成し た. らせん 1 周回(360 度)を n 分割(XY 平面上で正 n 角形) し(以降、1周回分割数という)、同時に Z 軸方向に下げていく ことで擬似的なヘリカル加工を行っている.本 NC プログラム では、工具パス半径(工具パスがつくる正多角形に外接する 円の半径)、1 周回分割数、らせん 1 周回あたりの Z 軸方向の 切込量(以降、1 周回 Z 切込量という)、ヘリカルの総周回数 などを初期値として設定できる.

工具パスの半径(らせんの半径)は, 1.0mm に設定した. 工具直径は 6.0mm なので, 加工穴の直径(n が大きい場合 多角形を円とみなした場合の直径)は 8.0mm となる.

1周回 Z 切込量が 1.0mm の場合, プログラム上の送り速 度設定は F600, F800, F1200mm/min として影響を調べ

Cutting conditions	Tool E, F
Cutting speed m/min (Rotational speed min <sup>-1</sup> )	60 (2996)
Feed per revolution mm/rev (Feed speed F mm/min)	0.05 (150)
Workpiece	CFRP
Workpiece thickness mm	6.0
Coolant	Dry (Suction)

Table 4 Cutting conditions

Table 5	Cutting	conditions
---------	---------	------------

Cutting conditions	Tool G			
Cutting speed m/min (Rotational speed min <sup>-1</sup> )		100 (5305)		
Axial depth of cut in circumference mm		1.0		
Setting feed speed mm/min *1	600	800	1200	800
Real feed per revolution mm/rev	0.1	0.13	0.2	0.13
Real feed speed mm/min *1	539	706	1048	708
Cutting direction	ι	Up cut	milling	g
Workpiece	CFRP			
Workpiece thickness mm	6.0			
Coolant		Dry (S	uction	



Fig.2 Cutting pass for helical end milling

た. また,送り速度 F800mm/min の場合,1 周回 Z 切込量 は 3.0mm として影響を調べた.

100 穴まで貫通穴加工を実施し,工具の摩耗状態,切削 抵抗,穴の入口出口の状態を評価した.

#### 3. 実験結果

3.1 ドリル加工

# 3.1.1 刃先の摩耗

工具刃先部逃げ面の状態をTable 6 に示す.

顕微鏡による観察では,200 穴加工後の Tool E, F の刃 先の状態は, Tool D と同様で, 摩耗の進行がほとんど確認さ れない.全ての工具でチッピングなどは確認されない.

## 3.1.2 切削抵抗

加工穴個数と Z 軸方向の切削抵抗の関係を Fig.3 に示 す. Tool A, B, C, D は, 2013 年度の結果である. CFRP 専 用ドリルとされる Tool E, F の切削抵抗の変化は, Tool D と 同様で, 1 穴目から200 穴目まで徐々に増加する傾向はある ものの大きな変化は確認されなかった. ダイヤモンドコーティ ングの効果と思われる.

切削抵抗の測定データを Table 7 に示す. 今回の加工条件では 2013 年度の Tool D の切削抵抗が最も低く保たれた. Tool E は, 穴数の増加に関係なく, 加工中に異常振動(ビビリ)が発生することがあった. 多くの場合, 加工開始からビビリが生じ, 工具先端が板底を抜けた後, ビビリが大きくなる. ビビリの発生状況がたとえば 10 穴目の X 軸方向の切削抵抗として記録されている. 加工条件の変更や被削材の固定方法などの工夫により結果は変わると思われる.

Tool F は, 主切れ刃の角度が, 3 段階で構成された形状 (マルチポイントアングル)になっており, 穴出口部の剥離を抑 制する効果があるとされているが, 工具先端が板底を抜けた 後もしばらく加工が続くため, 加工時間は長くなる.

Number<br/>of holesTool E<br/>Major cutting edgeTool F<br/>Major cutting edge1stImage: Image and the second s



Fig.3 Relation between number of holes and cutting force

### 3.1.3 加工穴の品質

Table 8に穴入口・出口の状態を示す. Tool D, E, Fの比較において,目視による穴の状態の外観評価を以下に述べる.3 つの工具ともに 200 穴まで全ての穴はかなりの高品質である.

仔細をみると、Tool E では穴入口出口ともに少ない頻度で 小さな剥離が確認される.また出口では少ない頻度で小さな アンカットも確認される.また、ビビリが生じたと思われる穴の 内壁面には、光沢ムラが確認できる.光沢ムラは穴入口部に

13

Table 6 Conditions of cutting edge

多くみられる.

Tool F では剥離はほとんど確認されない.また出口に少な い頻度で小さなアンカットが確認される.入口部の小さなカエ リ(バリ)が他の2工具よりわずかに大きいようである.これはマ ルチポイントアングルの刃先形状により,穴貫通後,3番目の 刃が非常に小さな切取り厚さで穴拡大の加工が進むことで, CFRP が押し広げられる方向に作用し,穴入口部のバリの生 成が進行するためではないかと思われる.本加工条件では, 送りが遅すぎた可能性もある.

## 3.2 エンドミルによるヘリカル加工

## 3.2.1 刃先の摩耗

**Fig.4** に加工穴個数と工具コーナーの後退量(コーナー摩 耗量)の関係を示す. **Table 9** に底刃の状態を示す.

コーナー摩耗量は、初期摩耗のばらつきを排除するため に、1 穴加工後を摩耗量 0 として計測した.工具の摩耗量 は、1周回 Z 切込量が 1.0mm の場合、送り速度を変化させ ても大きな変化は現れなかった.回転数は同じなので、送り 速度が速いほうが刃先の切削距離は短く(加工時間は短く) なり、工具寿命には有利であると思われるが、材料の切取り

		e	
Number of holes	Tool E	Tool F	Tool D
1st Z axis	100N <u>2s</u>		K
10th Z axis	<b>^</b>		$\langle$
X axis		– Data of Y-axis are	duplicates
50th Z axis	Ĭ	4	Ź
100th Z axis	<b>^</b>		$\langle$
200th Z axis	_ <b>/</b> _		$\overline{\mathbf{\Lambda}}$
X axis			

#### Table 7 Cutting force (drill)

Table 8 Conditions of hole (Hole diameter: 6mm)

Number	er Tool E		Tool F	
of holes	in	out	in	out
1st	0	0	0	(
10th				
50th				
100th				
200th				

厚さが増加することで刃先の負荷が増大し、相殺された可能 性がある.

一方,送り速度 F800 のとき 1 周回 Z 切込量を 1.0 から 3.0mm に増加させると、工具の摩耗量が低減した. 1 周回 Z 切込量を増したことで、底刃コーナーの切削距離が短くなり、 底刃で負担していた除去作用が一部外周刃に移った(外周 刃の接触長さが長くなった)ことが原因と思われる.



Fig.4 Relation between number of holes and wear of corner

Number of holes	F800 Z1 End cutting edge	F800 Z3 End cutting edge
1st		
10th		
50th		
100th		

Table 9 Conditions of cutting edge

摩耗の形態は、2013 年度と同様で、チッピングなどは確認されず刃先がなめらかに丸くなっている.

### 3.2.2 切削抵抗

**Fig.5** に穴個数と Z 軸方向の切削抵抗の関係を示す. **Fig.6** に穴個数とX 軸方向の切削抵抗の関係を示す.

- Z 軸方向の切削抵抗は、1 周回 Z 切込量が 1.0mmの 場合、送り速度を増加させるほど増大した.
- ② Z 軸方向の切削抵抗は、送り速度 F800 の場合、1 周
  回 Z 切込量を 1.0 から 3.0mm に増加させると約 60%
  増大した。
- ③ X 軸方向の切削抵抗(Y 軸方向も同様)は、1 周回 Z 切込量が 1.0mmの場合、送り速度を増加させても大きな変化は見られなかった。



Fig.5 Relation between number of holes and cutting force (Z axis)



Fig.6 Relation between number of holes and cutting force (X axis)

④ X 軸方向の切削抵抗は、送り速度 F800 の場合、1 周
 回 Z 切込量を 1.0 から 3.0mm に増加させると約 75%
 増大した。

ヘリカル加工時の加工領域を表す模式図を Fig.7 に示 す.工具中心が-X軸上からスタートし、1 周回切込んで-X 軸上にまた戻ってきた状態である、また、外周刃による加工 領域を各座標平面に投影した領域形状として三面図の形式 で Fig.8 に示す. X-Z 図とY-Z 図では、工具の終点の底刃高 さを Z0 として描いている.さらに、円筒面に描かれる外周刃 の加工領域を平面に展開した形状を Fig.9 に示す.

なお, Fig.8, 9中の条件Cは加工実験が未実施の参考デ ータである.

底刃の切削面の形状は円である.外周刃の切削面の形状は、ヘリカル半径、工具半径、1周回あたりZ切込量を定数とし、ヘリカルの回転角 θを媒介変数とした式であらわされる曲線、底刃の円弧ならびに、円筒形とみなした工具と穴内壁の



Fig.7 Schema of cutting area in circumference at helical end milling



Fig.8 Projected planform of cutting area at helical end milling



Fig.9 Development view of cutting area by peripheral cutting edge at helical end milling

接触線に囲まれた領域となる.

送り速度が増加すると、切削面の面積は同じであるが、底 刃と外周刃が負担する被削材の切取り厚さはそれぞれ増加 する.

1 周回 Z 切込量を大きくすると,外周刃の切削面の面積 は、ヘリカル半径 1.0mm,1 周回 Z 切込量が 1.0mm の場 合は約 16.1mm<sup>2</sup>,1 周回 Z 切込量が 3.0mm の場合は約 5.36mm<sup>2</sup>となり,外周刃の接触長さは長くなる.また、底刃の 切削面の面積は同じであるが、切取り厚さが増加する.これ らのことから、以下の可能性を推察する.

- 1. Z 軸方向の切削抵抗 F600Z1, F800Z1, F1200Z1の比 較および F800Z1, F800Z3 の比較について,おもに底刃 の背分力が切削抵抗として計測される(主分力はねじれ)と 考えられる.また,今回の実験条件だけでは,切取り厚さの 変化がどのように影響しているかは不明である.Z 軸方向の 切削抵抗はエンドミル底刃のセンター部(切削速度 0 点近 傍)の影響と背分力の影響が大きい,と仮定すると,送り速 度の増加に伴い切削抵抗が増加することがわかる(①, ②).
- 2. X 軸方向の切削抵抗 F600Z1, F800Z1, F1200Z1 の比 較について,送りを増しても,外周刃の接触長さは同じであ り,また,工具の摩耗状態によっては,切取り厚さによって は,切取り厚さが小さい場合は,逃げ面で材料を押す方向 に大きな力(背分力)が生じ,切取り厚さが大きくなるに従

い,主分力は増すが背分力が減少すると仮定すると,相殺 されて同じになると考えられる(③).

3. X 軸方向の切削抵抗 F800Z1, F800Z3 について, 外周 刃の接触長さが長くなり切削抵抗は増大すると考えられる (④).

Table 10 に切削抵抗の測定データを示す.

Z 軸方向の切削抵抗は, 被削材への食い付き時に, 短時間に切削抵抗が増大している. 刃先の摩耗のため, 刃先が 被削材に接触した直後は, 削り取りの作用よりも刃先が被削 材表面を擦る作用が大きく影響しているためと思われる.

刃先が食い込んだ後, Z 軸方向の切削抵抗は, 穴が深く なるに従い, 徐々に減少している. ドリル加工のように底刃の 影響を考えると, 穴が深くなるに従い切りくずの排出性の低 下など, 切削抵抗(-Z 方向の力)の増大などが考えられる. し かしながら, ヘリカル加工の場合, 外周刃がそのねじれ角に より, 被削材を引き上げる方向に切削抵抗(+Z 方向の力)が 作用するため, 穴が深くなるに従い, 外周刃の接触長さが増 大し, +Z 方向の切削抵抗が大きくなるためと考えられる.

なお, Fig.5 のグラフデータの計測では, ばらつきを考慮して, 切削抵抗の急激な増大箇所は含めていない.



Table 10 Cutting force (Tool G Endmill)

#### 3.2.3 加工穴の品質

Table 11 に穴入口・出口の状態を示す.

CFRP 専用のドリル(Tool D, E, F)の穴加工と比較する と、20~30 穴までは小さなアンカットや剥離が確認されるだ けで、大きな違いはなく高品質である.しかしながら、30 穴を 超えると入口部のアンカット・剥離、出口部のアンカットが目 立ち始める.それでも、要求品質が厳しくなければ60穴程度 までは許容範囲である.これ以降は、入口のアンカットや剥 離、出口の小さなアンカットが穴品質を損なっている.

ヘリカル加工の穴入口部の比較では, F600Z1 は, 40 穴 目以降でバリが目立つ. F800Z1, F1200Z1, F800Z3 では 大きな違いは確認されない.

穴出口部について, F600Z1, F800Z1 ではアンカットはあ るが,目立つ剥離は少ない. F1200Z1, F800Z3では小中程 度の剥離が確認され, アンカットは少ない.

穴入口部の品質や工具摩耗の観点から,穴入口部,中間 部では,送り速度を速めたり1周回Z切込量を大きくし,ま た,穴出口部の品質の観点から,出口部では送り速度を遅く したり1周回Z切込量を小さくすることが効果的である.

Table 11 Conditions of hole (Hole diameter: 8mm)

# 謝 辞

本テーマは,九州各県工業系公設試連携研究で実施しま した.本研究に多大なる支援をいただいた九州各県公設試 の担当研究員に心よりお礼申し上げます.

## 追記

本実験結果は,限られた実験条件のもとに,確認された現象であり,比較のため条件を統一している都合上,各工具メ ーカーが推奨する加工条件ではない設定がある.また,穴の 状態の判定は,定量的な判断基準がなく,担当者の判断に よるものである.

#### 備考(\*1)

上述 Table 5 Cutting conditions 内に記載の Setting feed speed および Real feed speed について.

エンドミル工具のヘリカル加工実験では,加工機の仕様に より、ヘリカル加工(XY 平面での円弧補間(G02,03)動作時 の Z 軸方向の同時駆動)ができないため、直線補間 (G01XYZ)により、正多角形を描く動作と同時に Z 方向の駆 動を行うことで、擬似的なヘリカル加工を実現している.

直線移動量を小さくするほど正多角形は、円弧の形状に 近づくが、工具の動作においては加減速の頻度が高まり、プ ログラム上の送りの設定値(Setting feed speed)より平均実 送り速度(Real feed speed)が小さくなることが予想される.

そこで, CFRP 加工実験前に,送りの設定値,1 周回分割 数および平均実送り速度の関係について調査した.調査条 件を **Table A** に示す.

Table A	調宜采件

周回数	10
送り設定値	300~2000mm/min
1周回あたり分割数	3~180
工具パス半径	1.0mm
1周回あたりZ切込量	1.0, 3.0mm

マシニングセンターの主軸には工具ホルダを装着せず,空 運転により調査した.制御装置から得られる時間変数(分解 能は 1ms)を, NC プログラム上のヘリカル加工開始行と終了 行で取得し,実加工時間を計測した.実加工時間とヘリカル 加工動作の総移動距離から平均実送り速度を求めた.

ヘリカル加工における1周回分割数と平均実送り速度の関係を **Fig.A** に示す.1周回 Z 切込量が 1.0, 3.0mm の場合に,工具1回転あたり送り量が 0.1, 0.13, 0.2 になるように,本グラフから送りの設定値,1周回分割数を決定した.選択された平均実送り速度,1周回分割数などを **Table B** に示す.

また,1周回Z切込量が1.0の場合のより広範条件での調 査結果を**Fig.B**に示す.

調査前には、単一のG01補間長(G01の移動距離)が短くなる(1周回分割数が多くなる)に従い、全体的には平均実送





Fig.A 擬似ヘリカル加工パスにおける 1周回分割数と平均実送り速度の関係

り速度が減少する. そうしたなか, NC プログラム中の三角関数や四則演算上「割の良い」分割数などにおいて特異的に 平均実送り速度が増減することがあるだろうと思われた.

実際は予想と大きく異なり, 平均実送り速度は, 送り設定 値を変更しても反比例的な性質を示す複数の曲線(双曲 線?)上に沿うものとなった. 逆にいえば, この反比例的な曲線 上以外の平均実送り速度は設定し得ない(わずかな例外デ ータはある).

1周回Z切込量 mm		3.0		
1周回分割数		24		
G01 補間長 mm		0.289		
G01 接続角度 deg		167		
送り設定値 mm/min	600	800	1200	800
平均実送り速度 mm/min (mm/rev)	539 (0.1)	706 (0.13)	1048 (0.2)	708 (0.13)

Table B 平均実送り速度設定条件等

送りの設定値を大きくしても単一の補間長が短いと送り速 度は設定値に到達しないまま加工が進むので、1 周回あたり 分割数が多くなると平均実送り速度の限界線(Fig.B)が現れ ることは予想できる.

一方,制御装置には,加減速動作での設定パラメータや 直線補間(G01)や円弧補間(G02,G03)の接続角度の違いに よる動作設定パラメータ,プログラムの先読み設定パラメータ などがある.また,使用者からは設定出来ないサーボアンプ の設定パラメータなどがあると思われる.反比例的な複数の 曲線にほぼすべてのデータが一致する理由については,こ



Fig.B 擬似ヘリカル加工パスにおける 1周回分割数と平均実送り速度の関係

れらのパラメータが影響していると思われるが、本調査では結 論を得ない.

加工実験上の問題点は、1 周回分割数を決定すると、送り の設定値を細かく変化させても、平均実送り速度はとびとび の値しか選択できないことである.たとえば1周回分割数50 に設定すると、送りの設定値をF300以上の範囲では、細か く変更しても、平均実送り速度は297、392、584、800のみと なる.

また, Fig.Bによると,たとえば分割数28の場合,送り設定 値がF600とF800では,同じ平均実送り速度556mm/min となる.分割数28のときの単一のG01補間長は0.227mm, 各G01間の接続角度は167°である.機械的にも送り速度 に余裕があると思われる条件領域(限界線より内側の領域)に おいても,工作機械使用者からは理解困難な平均実送り速 度となる.

このような現象が他の加工機で発生するか不明であるが, 加工現場で重要なことは,擬似ヘリカル加工パスかどうかに かかわらず,3D-CAD/CAM などで出力した比較的短い直 線補間による曲面加工などにおいて,工具のビビリや損傷, 精度向上のための対策として,加工担当者がより低い送り設 定値に変更しても,工作機械や加工プログラムによっては実 際の送り速度は変化しない場合があることを認識することで ある.