11;19

Эффект запаздывания при импульсном возбуждении актюатора на основе быстрозакаленного сплава Ti₂NiCu с термоупругим мартенситным переходом

© Р.А. Антонов¹, А.П. Каманцев¹, В.В. Коледов^{1,¶}, Л.В. Коледов¹, Д.С. Кучин¹, П.В. Лега¹, Е.В. Морозов¹, А.П. Орлов¹, А.П. Сиваченко³, В.Г. Шавров¹, А.В. Шеляков²

¹ Институт радиотехники и электроники им. В.А. Котельникова РАН,

Москва, Россия

² Национальный исследовательский ядерный университет "МИФИ",

Москва, Россия

³ Донецкий физико-технический институт им. Галкина,

Донецк, Украина

[¶] E-mail: victor_koledov@mail.ru

Экспериментально изучен импульсный отклик актюатора на основе быстрозакаленного сплава Ti₂NiCu с термоупругим мартенситным переходом и эффектом памяти формы. Показано, что механический отклик актюатора, охлаждаемого проточной водой, сохраняется при уменьшении длительности возбуждающих (активирующих) электрических импульсов до 2 ms. Высокоскоростная активация сопровождается задержкой механического импульса по сравнению с возбуждающим электрическим импульсом. Минимальная длительность механического импульса с учетом задержки составила 8 ms, что соответствует частоте колебаний 125 Hz при периодической активации. Оценки показывают, что время задержки включает как время механической инерции, так и время тепловой инерции, связанное с теплопередачей. Сделана оценка для возможного ограничения скорости активации за счет кинетических явлений при термоупругом мартенситном переходе.

Работа профинансирована Российским научным фондом, грант № 17-19-01748.

DOI: 10.21883/FTT.2018.06.45997.21M

1. Введение

С момента открытия термоупругого мартенситного превращения в интерметаллических сплавах и связанного с ним эффекта памяти формы (ЭПФ) не прекращаются попытки использовать исполнительные элементы на их основе для создания различных механических систем, в частности моторов и актюаторов [1-6]. Привлекательной особенностью таких сплавов являются значительные термоуправляемые деформации. В частности, в сплаве TiNi под действием механического напряжения порядка 100 МРа могут накапливаться деформации до 8% при охлаждении в результате перехода из аустенитной высокотемпературной фазы в низкотемпературную мартенситную фазу и полностью исчезать при нагреве. Сплавы с ЭПФ в качестве рабочего тела двигателя, по сравнению с другими типами функциональных материалов, имеют такие преимущества, как высокое развиваемое усилие и высокая удельная мощность, небольшой нагрев, необходимый для активации. К их недостаткам часто относят низкое быстродействие, которое, в основном, объясняют необходимостью выжидать период времени, необходимый для охлаждения исполнительного элемента с ЭПФ. Для преодоления этого недостатка применялись такие приемы, как принудительная конвекция охлаждающего воздуха [7], использование теплоотвода [8], охлаждение с использованием водяного канала [9] и теплового насоса [10]. Один из наилучших результатов,

который удалось получить на сегодняшний день, быстродействие 35 Hz изгибного актюатора на основе композита из тонких проволочек Ti—Ni в полимерной матрице [11]. Кроме прикладного интереса, экспериментальное изучение быстродействующих актюаторов с ЭПФ должно пролить свет на физические закономерности кинетики протекания термоупругого мартенситного фазового перехода первого рода и взаимосвязь тепловых и механических процессов при переходе.

2. Образцы и методы

В качестве объекта для исследования была выбрана быстрозакаленная лента сплава Ti₂NiCu с ЭПФ. Исследования структурных и термомеханических свойств выбранного сплава проводились многими исследователями [12–20]. Исходные ленты, полученные при скоростях охлаждения расплава около 10⁶ K/s, имеют аморфную структуру. Для получения кристаллической фазы и ЭПФ проводят термообработку аморфной ленты. В кристаллическом состоянии сплав демонстрирует термоупругое мартенситное превращение первого рода из аустенитной фазы с кубической решеткой В2 в мартенситную фазу В19 с моноклинной решеткой. Температуры начала и конца прямого и обратного мартенситных переходов составляют: $M_s = 60^{\circ}$ С, $M_f = 52^{\circ}$ С, $A_s = 55^{\circ}$ С, $A_f = 64^{\circ}$ С соответственно [12]. Термообработка может проводиться



Рис. 1. Схема экспериментальной установки для исследования активации быстрозакаленной ленты сплава Ti₂NiCu с термоупругим мартенситным переходом импульсами электрического тока. *1* — образец быстрозакаленной ленты сплава Ti₂NiCu; *2* — трубка с проточной водой; *3* — струна; *4* — датчик перемещения; *5* — генератор импульсов тока.

нагревом в печи или пропусканием электрического тока. Второй способ имеет преимущества, заключающиеся в том, что он позволяет точнее контролировать долю кристаллической фазы, требует меньше энергозатрат и не требует громоздкого оборудования [21]. Именно отжиг электрическим током и был выбран в качестве термообработки лент для описанных ниже экспериментов. При пропускании тока фазовый состав лент контролировался по электросопротивлению, как это описано в [22]. После отжига небольшая часть (около 1 cm) ленты помещалась в специальную установку по измерению величины обратимой деформации в зависимости от температуры образца при различных механических напряжениях. Типичный пример такой зависимости описан в работе [23]. Для этой зависимости характерны резкое уменьшение деформации при нагреве и увеличение при охлаждении при переходе через точки фазового перехода, сопровождающееся гистерезисом. Разницу величин деформации в мартенситном и аустенитном состояниях называют обратимой деформацией. Обратимая деформация имеет немонотонную зависимость от приложенного механического напряжения: при увеличении напряжения сначала происходит рост величины обратимой деформации, после чего ее значение снижается.

В настоящей работе в ходе эксперимента обратный мартенситный переход в быстрозакаленной кристаллической ленте сплава Ti2NiCu из мартенситной фазы в аустенитную достигался нагревом импульсами электрического тока, а прямой мартенситный переход реализовывался охлаждением образца ленты потоком холодной воды. Схема экспериментальной установки показана на рис. 1. Образец (1) представлял собой отрезок быстрозакаленной ленты сплава Ti_2NiCu длиной L = 30 cm, шириной b = 2 mm, толщиной $h = 40 \,\mu\text{m}$. Он закреплен одним концом в трубке с проточной водой (2), а другой его конец прикреплен вне потока воды к струне (3), создающей силу натяжения. Струна применяется в качестве упругого элемента для того, чтобы уменьшить механическую инерцию всей системы. Также к этому концу образца жестко прикреплен индукционный датчик (4) линейного перемещения LDVT S5-200AG, представляющий собой трансформаторный преобразователь, на который подается переменный сигнал несущей частоты 5000 Hz. Амплитуда сигнала на выходе трансформатора пропорциональна перемещению штока, жестко соединенного с актюатором (лентой), подпружиненным натянутой струной. Диапазон измеряемых перемещений составляет 0–5 mm. Сигнал от датчика передается на АЦП (Е14-440), а затем на компьютер. К концам ленты припаяны контактные лепестки, которые подключены к генератору импульсов тока (5). На основе данных, поступающих с АЦП на компьютер, строятся графики скорости деформации образца и отмечается начало и конец импульса возбуждающего тока.

3. Экспериментальные результаты

Изначально образец (1) находится в потоке протекающей холодной воды в мартенситном состоянии при температуре $T = 18^{\circ}$ С ниже M_f . На него действует растягивающее усилие до 10 N от натянутой струны (3). При этом создаваемое в образце механическое напряжение находится в диапазоне от 0 до 125 МРа. В ходе эксперимента на образец подается импульс тока прямоугольной формы от генератора (6) с амплитудой от 1 до 40 A и длительностью от 1 до 10 ms. В результате образец нагревается джоулевым теплом протекающего тока до температуры A_f. Это вызывает обратный мартенситный переход сплава из мартенситной фазы в аустенитную и приводит к сокращению длины ленты на 1-3%. После окончания импульса тока проточная вода быстро охлаждает образец ниже температуры M_f , и лента возвращается к первоначальному размеру.

На рис. 2, *a*-*c* показаны зависимости относительной деформации ленты от времени при разных длительности и амплитуде импульсов тока. На графиках штриховыми вертикальными прямыми показаны моменты начала и окончания импульса тока.

На рис. 2, а показан механический отклик образца сплава на импульс тока амплитудой 17 A и длительностью 15 ms. На графике наблюдаются четыре характерные зоны: начальная задержка — 6.0 ms, передний фронт — 4.0 ms, плато — 6.6 ms, задний фронт — 10.0 ms. Изменение длины образца ΔL составляет около 3 mm, что соответствует относительной деформации ленты $\Delta L/L \sim 1\%$. При сокращении длительности импульса тока до 7 ms (см. рис. 2, b) плато практически исчезает, а задержка равна 3.0 ms, длина переднего фронта — 3.0 ms, длина заднего фронта — 8.0 ms, максимальная деформация образца — 0.9%.

Минимальный по длительности импульс, при котором удалось зарегистрировать реакцию образца (см. рис. 2, c), имеет амплитуду 38 A и длительность 2 ms. На отклике наблюдаются следующие характерные зоны: задержка 2.3 ms, длина переднего фронта реакции 2.0 ms, длина заднего фронта 3.5 ms. При этом относительная деформация образца составляет 0.3%, а полная длительность отклика с учетом задержки около 8.0 ms. Это соответствует частоте колебаний при периодическом возбуждении 125 Hz. Результат превышает рекордное на сегодняшний день значение рабочей частоты для актюаторов с ЭПФ [11].



Рис. 2. Зависимость деформации ленты от времени при активации одиночным импульсом электрического тока с разной длительностью и амплитудой: (*a*) 15 ms, 17 A; (*b*) 7 ms, 17 A; (*c*) 2 ms, 38 A.

4. Обсуждение результатов

Для того, чтобы сделать по полученным экспериментальным данным приближенные оценки характерных времен, связанных с термомеханическими процессами при мартенситном переходе, оценим, прежде всего, резонансную частоту ω механической системы, включающей образец в виде ленты, шток датчика перемещений и струну. Измерения показывают, что суммарная жесткость механической системы $\beta \sim 10^4$ N/m, масса ленты мала: $m_R = \rho Lhb \approx 0.15 \,\text{g}$, где $\rho = 6500 \,\text{kg/m}^3$ плотность сплава. Наиболее массивная подвижная часть механической системы — шток датчика перемещений — имеет массу порядка $m_s \approx 1$ g. Таким образом, $\omega = (\beta/m)^{1/2} \approx 3 \cdot 10^3 \, {
m s}^{-1}$. Период механических колебаний в резонансе $t_m = 2\pi/\omega \approx 2 \cdot 10^3$ s. Следовательно, механическая система "образец-струна-датчик" имеет резонансную частоту в диапазоне 10²-10³ Hz. Это может ограничить время наблюдаемой во всех экспериментах зоны начальной задержки отклика величиной порядка миллисекунд. Начальная задержка также включает время, необходимое для нагрева ленты до значений выше температуры А_s. Без учета потерь, время t_c, необходимое для разогрева образца ленты электрическим током выше температуры A_f , можно оценить, воспользовавшись соотношением $t_c \sim c\rho Lhb\Delta T/I^2 R$, где $R = 6.5 \,\Omega$ — электрическое сопротивление образца, $I \approx 100 \,\mathrm{A}$ — амплитуда тока, $\Delta T = A_f - T_0$, T_0 температура воды, c — удельная теплоемкость, ho плотность. Такая оценка дает значение $t_c \sim 1 \,\mathrm{ms}$, которое совпадает по порядку величины со временами механической инерции.

Следует также оценить возможный вклад в формирование механического отклика системы характерных времен, связанных с процессом протекания мартенситного фазового перехода. Как показывают полученные экспериментальные данные, сплаву с ЭПФ свойственна задержка механического отклика по отношению к импульсу тока. Наиболее ярко это поведение проявляется при самых коротких импульсах тока. В случае длительности возбуждающего импульса тока менее 2 ms, механический импульс начинается уже после окончания электротокового, а его завершение наблюдается через 8 ms, включая 2 ms начальной задержки (см. рис. 2, c).

Сделаем оценки характерных времен, необходимых для релаксации теплового импульса, вызванного электрическим током. Если пренебречь тепловым сопротивлением на границах ленты образца с проточной водой, то без учета фазового перехода характерное время составит: $t_1 \sim h^2/4a^2$, где h — толщина образца, $a^2 = k/c\rho$ — коэффициент температуропроводности сплава, k — коэффициент теплопроводности. Оценка для сплава Ti₂NiCu при k = 10 W/m · K, c = 836.8 J/kg · K, дает $t_1 \approx 0.04$ ms.

Наличие фазового перехода замедляет движение теплового фронта. Учет влияния фазового перехода проводился с использованием решения задачи Стефана [24]. Для оценки скорости движения теплового фронта с учетом движения границы фазового перехода первого рода мартенсит—аустенит, согласно [24], вводится эффективная температуропроводность α , которая определяется соотношением $x = \alpha t^{1/2}$, где x(t) — координата движущейся при охлаждении образца границы фазового перехода, t — время. Коэффициент α вычисляется с помощью известных характерных констант материала, включая скрытую теплоту фазового перехода $\lambda = 10$ кJ/kg и разность температур $\Delta T = M_f - T_0$. Методом, описанным в [24], находим, что для $\alpha \sim 10^{-3}$ m/s^{1/2}. Так как образец ленты охлаждается с имметрично с двух сторон, получаем для времени движения фронта фазового перехода на расстояние h/2 $t_2 = x^2/\alpha^2 \sim 10^{-4}$ s.

Таким образом, теплопроводность сплава, даже с учетом фазового перехода, не объясняет наблюдаемые характерные времена задержки импульса порядка 6-8 ms. Только два неучтенных фактора — теплоотдача в проточную воду и характерные времена внутренних процессов, сопровождающих мартенситный фазовый переход, — могут дать объяснение столь значительному (на 1-2 порядка) расхождению. Действительно, оценки для характерного времени теплоотдачи из металлического образца в проточную воду могут дать более близкие к экспериментальным значения времени релаксации. Пусть у — коэффициент теплоотдачи ленты в проточную воду. При скорости течения воды ~ m/s оценки, согласно [25], дают $\gamma \sim 2 \cdot 10^3 \, \text{W/m}^2 \cdot \text{K}$. Для времени тепловой релаксации t3 без учета фазового перехода получаем $t_3 = c\rho h/2\gamma \sim 5 \,\mathrm{ms.}$ По порядку величины полученные значения согласуются с экспериментом.

Таким образом, остается неучтенным единственный фактор — характерные времена, связанные с термоупругим мартенситным переходом, в частности, времена, необходимые для появления в аустените зародышей мартенситной фазы при резком понижении температуры и их роста. Если вклад этих процессов и существенен, то он менее или сопоставим по порядку величины с найденным выше значением $t_3 \sim 5 \,\mathrm{ms.}$ Это отвечает скорости движения границы аустенит-мартенсит не менее $\nu = 10^{-2}$ m/s. В настоящее время в литературе отсутствуют результаты прямых измерений характерных скоростей мартенситного перехода при термоупругом мартенситном переходе в интерметаллидах. В то же время в [26] сообщается о возможности движения границы мартенситного (нетермоупругого) перехода в стали со скоростью порядка скорости звука ($\nu \sim 10^3$ m/s). Таким образом, полученная в настоящей работе экспериментальная оценка позволяет считать, что предельная скорость движения границы аустенит-мартенсит при прямом термоупругом переходе в сплаве Ti2NiCu более $10^{-2} m/s$.

Следует отметить, что достигнутые в данных исследованиях значения скорости активации 8 ms по длительности импульса и 125 Hz по периодическому отклику превосходят известные на сегодняшний день достижения других авторов по быстродействию для актюаторов с ЭПФ [11]. Удельная мощность актюатора на основе быстрозакаленной ленты сплава Ti₂NiCu с термоупругим мартенситным переходом, оцениваемая по формуле $P = F\Delta L f/m_R$ (F = 10 N — развиваемое усилие, f — частота, m_R — / масса), довольно велика ($P \sim 30$ kW/kg). Можно предположить, что рассмотренный в настоящей работе принцип скоростной активации быстрозакаленных сплавов с термоупругим мартенситным переходом и ЭПФ в виде лент, несмотря на необходимость охлаждения проточной водой, окажется полезным, например, в гидроакустике для генерации мощных акустических импульсов.

5. Заключение

В заключение сформулируем основные результаты настоящей работы.

1) Исследование охлаждаемого проточной водой актюатора на основе быстрозакаленного сплава Ti₂NiCu с термоупругим мартенситным переходом показало, что механический отклик актюатора сохраняется при уменьшении длительности возбуждающих (активирующих) электрических импульсов до 2 ms. Высокоскоростная активация сопровождается задержкой механического импульса по сравнению с возбуждающим электрическим импульсом. Минимальная длительность механического отклика с учетом задержки составила 8 ms, что соответствует частоте колебаний 125 Hz при периодической активации.

2) Проведенные оценки характерных времен тепловых процессов при активации, в том числе влияния фазового перехода на скорость распространения теплового фронта на основе решения задачи Стефана, показали, что задержка механического отклика определяется главным образом интенсивностью теплоотдачи в проточную воду.

3) Получена экспериментальная оценка для предельной скорости движения границы аустенит—мартенсит при прямом термоупругом мартенситном переходе первого рода в сплаве Ti_2NiCu , которая превышает величину 10^{-2} m/s.

Список литературы

- [1] Г.В. Курдюмов. ДАН 60, 1543 (1948).
- [2] Г.В. Курдюмов. ЖТФ 18, 999 (1948).
- [3] Г.В. Курдюмов, Л.Г. Хандрос. ДАН 66, 211 (1949).
- [4] Б.А. Билби, И.В. Христиан. УФН LXX, 3, 515 (1960).
- [5] В.А. Лихачев. Соросовский образоват. журн. 3, 107 (1997).
- [6] Материалы с эффектом памяти формы. Справ. изд. в 4 т. / Под ред. В.А. Лихачева. СПб.: Изд-во НИИХ СПбГУ (1997–1998).
- [7] G. Webb, L. Wilson, D. Lagoudas, O. Rediniotis. AIAA J. 38, 325 (2000).
- [8] C.S. Loh, H. Yokoi, T. Arai. Int. J. Adv. Robot. Syst. 3, 42 (2006).

- [9] O.K. Rediniotis, D.C. Lagoudas. Progr. Astronautics Aeronautics 195, 483 (2001).
- [10] A.R. Shahin, P.H. Meckl, J.D. Jones, M.A. Thrasher. J. Intell. Mater. Syst. Struct. 5, 95 (1994).
- [11] S.-H. Song, J.-Y. Lee, H. Rodrigue, I.-S. Choi, Y.J. Kang, S.-H. Ahn. Sci. Rep. 6, 21118 (2016).
- [12] A.V. Shelyakov, N.M. Matveeva, S.G. Larin.In: Shape Memory Alloys: Fundamentals, Modeling and Industrial Applications. / Eds F. Trochu, V. Brailovski, Canadian Inst. of Mining, Metallurgy and Petrolium (1999). P. 295–303.
- [13] A.M. Glezer, E.N. Blinova, V.A. Pozdnyakov, A.V. Shelyakov. J. Nanoparticle Res. 5, 551 (2003).
- [14] P.L. Potapov, S.E. Kulkova, A.V. Shelyakov, K. Okutsu, S. Miyazaki, D. Schryvers. J. Phys. IV France **112**, 727 (2003).
- [15] A.V. Shelyakov, N.N. Sitnikov, A.P. Menushenkov, V.V. Koledov, A.I. Irjak. Thin Solid Films 519, 5314 (2011).
- [16] P. Ari-Gur, A.S.B. Madiligama, S.G. Watza, A. Shelyakov, D. Kuchin, V. Koledov, W. Gao. J. Alloys Comp. 586, S469 (2014).
- [17] С.П. Беляев, В.В. Истомин-Кастровский, В.В. Коледов, Д.С. Кучин, Н.Н. Реснина, Н.Ю. Табачкова, В.Г. Шавров, А.В. Шеляков, С.Е. Иванов. Изв. РАН. Сер. физ. 75, 1138 (2011).
- [18] Р.М. Гречишкин, С.В. Ильяшенко, В.В. Истомин, В.С. Калашников, В.В. Коледов, Д.С. Кучин, П.В. Лега, В.В. Лучинин, Е.П. Перов, А.Ю. Савенко, В.Г. Шавров, А.В. Шеляков. Изв. РАН. Сер. физ. **73**. 1138 (2009).
- [19] P. Lega, V. Koledov, A. Orlov, D. Kuchin, A. Frolov, V. Shavrov, A. Martynova, A. Irzhak, A. Shelyakov, V. Sampath, V. Khovaylo, P. Ari-Gur. Adv. Eng. Mater. **19**, 1700154 (2017).
- [20] A.M. Zhikharev, A.V. Irzhak, M.Y. Beresin, P.V. Lega, V.V. Koledov, N.N. Kasyanov, G.S. Martynov. J. Phys. Conf. Ser. 741, 012206 (2016).
- [21] D.S. Kuchin, P.V. Lega, A.P. Orlov, V.V. Koledov, A.V. Irzhak. Int. Conf. on Manipulation, Automation and Robotics at Small Scales. MARSS 2017–Proceedings. 8001932 (2017).
- [22] S.P. Belyaev, V.V. Istomin-Kastrovskiy, V.V. Koledov, D.S. Kuchin, N.N. Resnina, V.G. Shavrov, A.V. Shelyakov, S.E. Ivanov. Phys. Procedia **10** 39 (2010).
- [23] S.P. Belyaev, N.N. Resnina, A.V. Irzhak, V.V. Istomin-Kastrovsky, V.V. Koledov, D.S. Kuchin, V.G. Shavrov, P. Ari-Gur, A.V. Shelyakov, N.Yu. Tabachkova. J. All. Comp. 586, S222 (2014).
- [24] А.А. Самарский, А.Н. Тихонов. Уравнения математической физики: Учебн. пособ. М.: Изд-во МГУ (1999). 798 с.
- [25] С.С. Кутателадзе. Основы теории теплообмена. Атомиздат. М. (1979). 416 с.
- [26] М.П. Кащенко, В.Г. Чащина. УФН 181, 345 (2011).