

STUDII PRIVIND DEFINIREA UNOR ALGORITMI PENTRU IDENTIFICAREA ȘI AUTOMATIZAREA PROCESELOR DE FABRICARE CU LASER PULSAT (CETAL - PW LASER)

FABRICAREA ADITIVA SI SUBSTRACTIVA

IVAN Bogdan Paul, RAILEANU Mihail

¹Facultatea: Ingineria și Managementul Sistemelor Tehnologice, Specializarea: Nanotehnologii și sisteme neconvenționale, Anul de studii: IV, e-mail: lotxcsp@gmail.com

Conducător științific: **Conf.dr.ing Elena LACATUS**

REZUMAT: Lucrarea prezintă studii privind fabricarea aditiva și subtractivă prin imprimare 3D cu utilizarea pulberilor metalice (SLS) și prin stereolitografie (SLA).

Pentru a realiza imprimarea 3D cu utilizarea echipamentelor din dotarea INFLPR-CETAL Centrul de Tehnologii Avansate Laser, s-a realizat un software dedicat care să medieze interfața dintre modelele 3D(CAD) și layer-urile succesive din aplicațiile considerate.

CUVINTE CHEIE: Printare 3D, Laser, Pulbere metalică, Lab-on-a-chip, CAD, SLS, SLA

1. Introducere

Printarea 3D este unul dintre diversele procedee de fabricare prin topire și/sau solidificare a unor materiale precuroare pentru a crea obiecte tridimensionale prin aditionare (ex: moleculele lichidului sau grauntele de pulbere care sunt "lipite" unele de altele)

Printarea 3D este utilizată atât în prototiparea rapidă (RP-Rapid Prototyping) cât și în fabricarea aditiva (AM- Additive Manufacturing). La printarea 3D obiectele pot avea aproape orice formă (cu unele restricții geometrice pentru grosimea peretilor, unghiuri active ale structurilor, etc) și în mod obisnuit sunt realizate folosind datele digitizate din modelul 3D sau alta bază de date electronice, cum este cazul datelor pentru fabricare aditiva (fisiere AMF- de obicei plane 2D secvențiale).

În prezent sunt utilizate diverse tehnici de printare 3D:

- stereolitografie(STL)
- depunerea de material topit(FDM)

Deci, spre deosebire de materialul îndepărtat din semifabricat în cazul prelucrării convenționale, printarea 3D sau fabricarea aditiva (AM) se realizează prin construirea unui obiect tridimensional cu ajutorul unor modele CAD sau fisiere AFM, aditionând materialul strat cu strat (layer-by-layer)

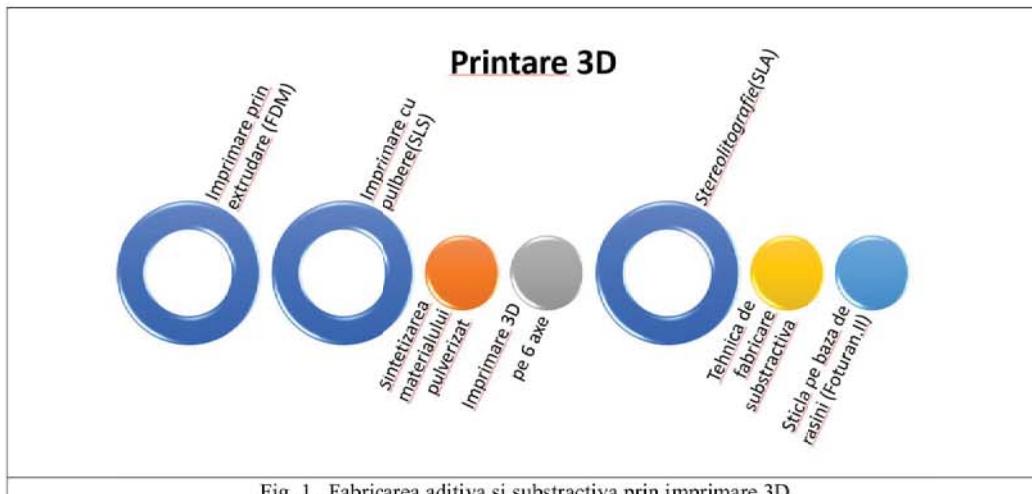


Fig. 1. Fabricarea aditiva si subtractiva prin imprimare 3D

Există mai multe tehnologii de imprimare 3D:

- prin depunere de flux de material (FDM) - procedeu conventional
- cu pulbere metalică (SLS)
- prin stereolitografie (SLA)

Tehnica de sinterizare cu laser (SLS) este o tehnică de fabricare a aditivului (AM), care utilizează un laser ca sursă de alimentare pentru a sinteriza materialul pulverulent (de obicei, nylon/poliamidă), vizând laserul automat la punctele din spațiu definite de Modelul 3D, care leagă materialul împreună pentru a crea o structură solidă. Este similară cu sinterizarea directă cu laser a metalului (DMLS); cele două sunt instanții ale aceluiași concept, dar diferă în detaliile tehnice. Tăiere selectivă cu laser (SLM) folosește un concept comparabil, dar în SLM materialul este complet topit, mai degrabă decât sinterizat, permitând diferite proprietăți (structura cristalului, porozitatea și aşa mai departe). SLS este o tehnologie relativ nouă, care până acum a fost utilizată în principal pentru prototipuri rapide și pentru producția redusă de componente. Roulurile de producție se extind pe măsură ce se îmbunătățește comercializarea tehnologiei.

Stereolitografia (SLA sau SL, cunoscută și sub denumirea de aparat de stereolitografie, fabricare optică, foto-solidificare sau imprimare pe bază de rășini) este o formă de tehnologie de tipărire 3D utilizată pentru crearea de modele, prototipuri, modele și producția de piese. Fotopolimerizare, un proces prin care lumina provoacă legarea lanțurilor de molecule, formând polimeri. Acești polimeri formează apoi corpul unui solid tridimensional. Stereolitografia poate fi utilizată pentru a crea lucruri precum prototipurile produselor în designul timpuriu, modele medicale și hardware de calculator, precum și multe alte aplicații. În timp ce stereolitografia este rapidă și poate produce aproape orice proiect, poate fi costisitoare.

2. Stadiul actual

Stadiul actual la imprimarea SLS reprezinta depunerea de straturi subtiri, fara ca robotul sa recunoasca intregul ansamblu si sa creeze geometrii complexe.

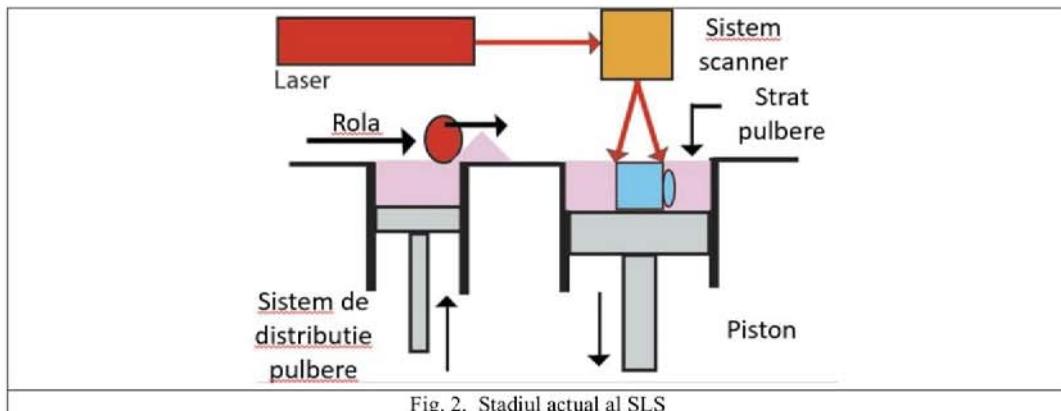


Fig. 2. Stadiul actual al SLS

Lipsa unui software care sa faca transpunerea modelului Cad in limbajul proprietar aparatului.

La momentul actual robotul nu poate efectua depunerile pe mai multe layerele pentru a alcătui un corp 3D întreg. Solutia ce trebuie implementata este modificarea soft-ului pentru a recunoaste toate layerele, pentru a le integra într-un ansamblu. Acest lucru ar ajuta robotul care printeaza, să inteleaga exact geometria pe care o are de construit.

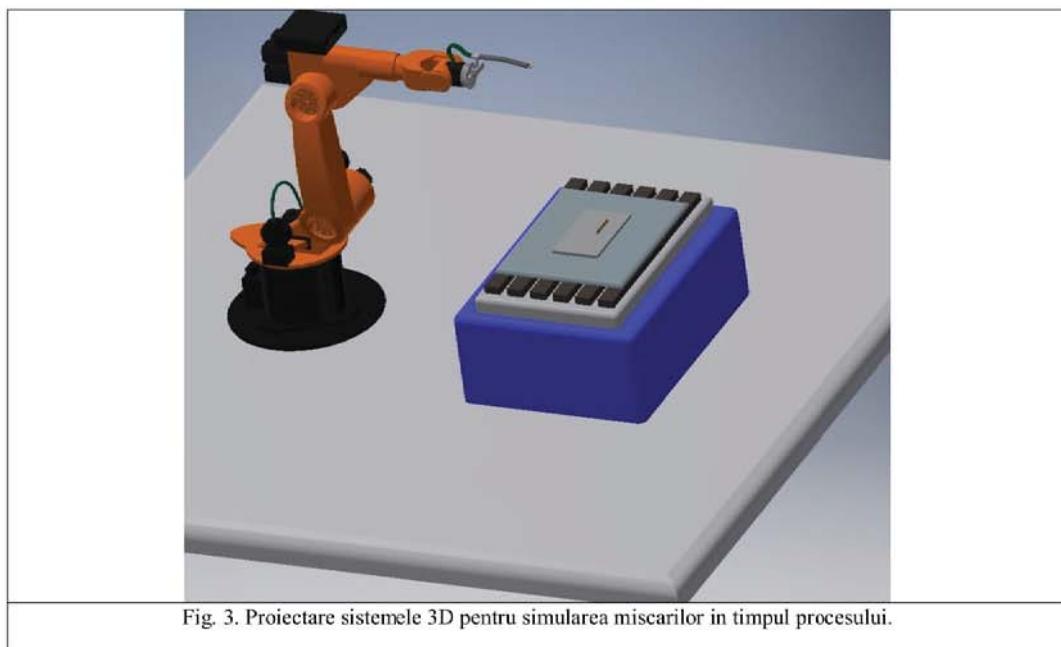


Fig. 3. Proiectare sistemelor 3D pentru simularea miscarilor in timpul procesului.

**STUDII PRIVIND DEFINIREA UNOR ALGORITMI PENTRU IDENTIFICAREA SI AUTOMATIZAREA
PROCESELOR DE FABRICARE CU LASER PULSAT (CETAL - PW LASER)**

La imprimarea SLA stadiul actual este de a printa în sticla doar 2D.

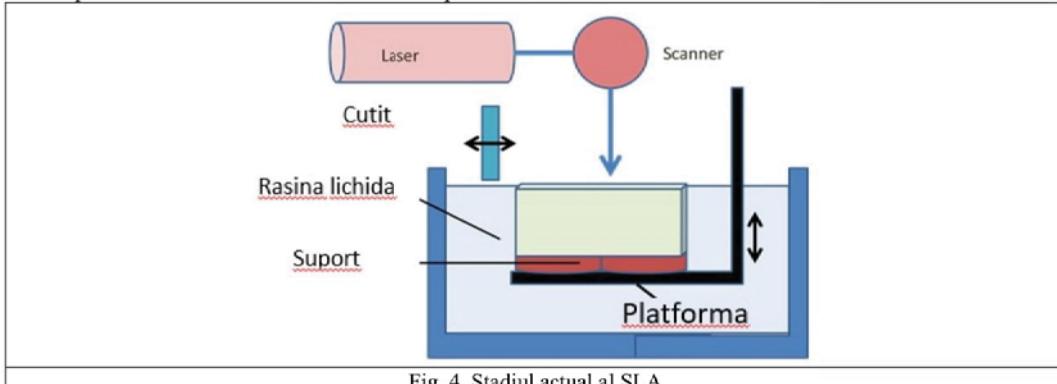


Fig. 4. Stadiul actual al SLA

Pentru a crea forme complexe în aceasta este necesara modificarea software-ului pentru a permite modificarea și ajustarea în timp real a parametrilor precum: Frecvență, Amplitudine și Lungimea de undă. Simultan cu cele menționate mai sus este necesara implementarea posibilității de a executa mișcări după o trajectorie sinusoidală fata de cea liniară la momentul actual.

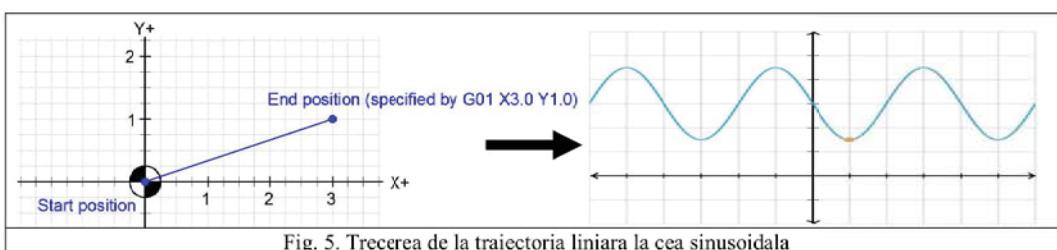


Fig. 5. Trecerea de la trajectoria liniara la cea sinusoidală

3. Date experimentale

Am obținut structuri metalice din Ti6Al4V sub forma unor ziduri de 10x5x1 cm prin imprimare laser 3D (LMD – engl. Laser Metal Deposition) plecând de la material pulbere Ti6Al4V cu granule cu diametru <90 µm. Structurile solide au fost obținute cu o sursă laser Yb:YAG TruDisk 3001 (Trumpf, Germania) cu emisie în modul continuu și lungimea de undă de 1030 nm. Puterile laser utilizate au fost de între 0.3-1.2 kW, iar spotul de ~0.6 mm diametru (Fig. 6) [1]. Fasciculul laser a fost livrat prin fibra optică, iar pulberea prin furtune de $\Phi=6$ mm la un sistem robotic TruLaser Robot 5020 (Trumpf, Germania), constând dintr-un robot Kr30HA (Kuka, Germania) cu 6 axe de mișcare și o duza de livrare a pulberii cu 3 canale (Trumpf, Germania) (Fig. 7) [2]. Pulberea a fost trimisă la robot printr-un sistem de livrare cu platane. Viteza de rotație a planșonului a fost de 1 rot/min, debitul de gaz purtator (He) a fost de 3 l/min, iar cel de gaz tampon (argon) de 8 l/min (Fig. 8) [3]. Cele 3 duze au fost orientate astfel încât fasciculul laser și pulberea să se întâlnesc pe suprafața de iradiat (Fig. 9) [4].



Fig. 6. Sursa laser TruDisk 3001



Fig. 7. Robot TruLaser Robot 5020

**STUDII PRIVIND DEFINIREA UNOR ALGORITMI PENTRU IDENTIFICAREA SI AUTOMATIZAREA
PROCESELOR DE FABRICARE CU LASER PULSAT (CETAL - PW LASER)**



Fig. 8. Dispozitiv de livrare a pulberii



Fig. 9. Intalnirea fasciculului laser cu pulberea metalica

Depunere cu ajutorul laserului de material metalic compact plecand de la pulbere. Cele 3 fluxuri de pulbere se intalnesc cu fasciculul laser pe suprafata iradiata (Imaginea este oferita de Trumpf)

Experimentele LMD au fost efectuate intr-o incinta de sticla securizata de 6 mm grosime. Dimensiunile incintei au fost de 60x60x25 cm. Aceasta a fost umpluta cu Ar pentru a preveni oxidarea probelor. Butelia de Ar a fost deschisa cu 5 minute inaintea experimentelor de depunere laser. Debitul de gaz a fost de 10 l/min, gasit optim prin spectroscopie de masa pentru a nu induce aer prin intermediul turbulentelor in atmosfera protectoare. Fig. 10 prezinta o imagine cu un experiment LMD in desfasurare.

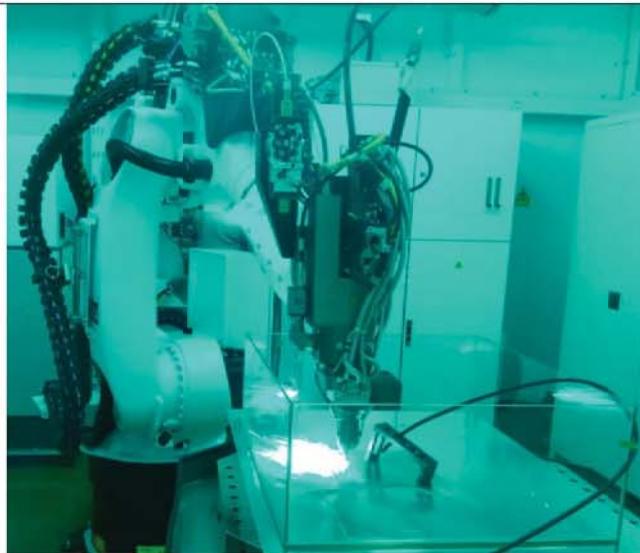


Fig. 10. Experiment LMD in desfasurare

Montajul folosit pentru experimente de imprimare 3D prin metoda LMD

Miscarile robotului au fost programate prin intermediul TruTops Cell, un program generator de cod citit de controller-ul masinii. Forma structurilor de construit a fost generata in Solid Works (Dassault Systems, Franta) (Fig. 11). Structurile 3D au fost importate in TruTops Cell, care in urma recunoasterii suprafetelor si muchiilor formei a generat codul pentru miscarile robotului.

STUDII PRIVIND DEFINIREA UNOR ALGORITMI PENTRU IDENTIFICAREA SI AUTOMATIZAREA PROCESELOR DE FABRICARE CU LASER PULSAT (CETAL - PW LASER)

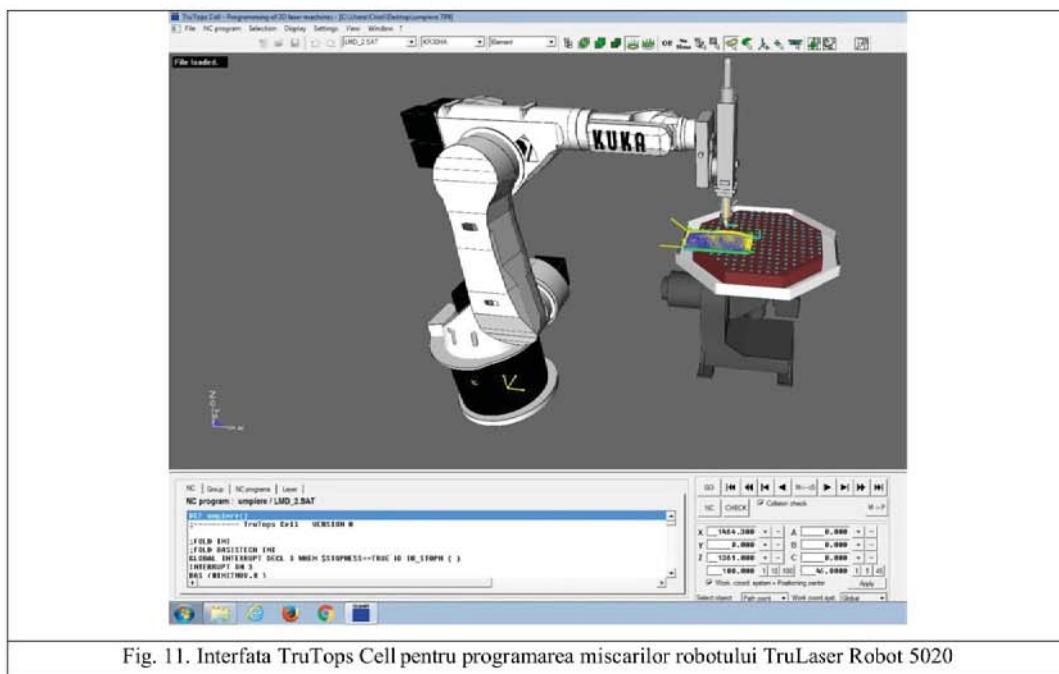


Fig. 11. Interfata TruTops Cell pentru programarea miscarilor robotului TruLaser Robot 5020

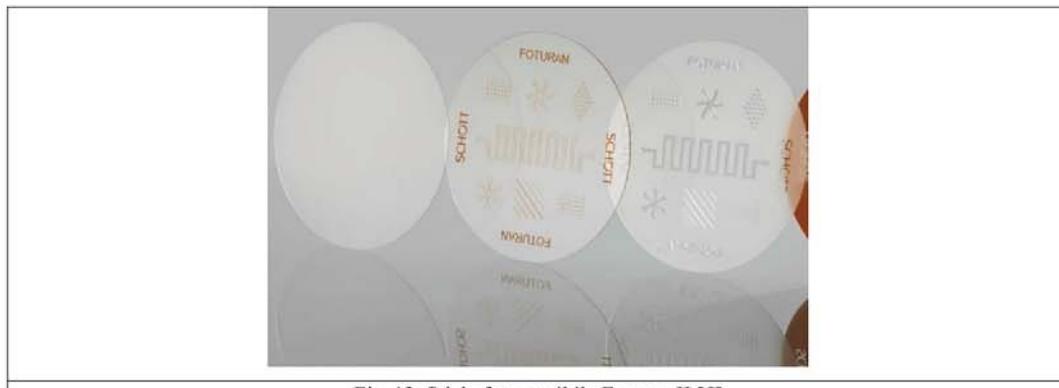


Fig. 12. Sticla fotosensibila Foturan II [5]

FOTURAN II este o sticla fotosensibila. Este produsa intr-un proces de topire continua cu o omogenitate optimă.

FOTURAN II este o sticla folosita in tehnica ce cristalizeaza dupa expunerea la UV si procese cu o anumita temperatură. Zonele cristalizate pot fi gravate cu o calitate foarte buna, ducand la structuri extrem de fine. După un al doilea proces de expunere și revenire, FOTURAN® II poate fi transformat într-un ceramică din sticla.

Structurile formate pot fi folosite in chip-uri semiconductoare. Fluxul procesului functioneaza fară fotorezistență și poate fi utilizat cu semiconductori standard.



Fig. 13. Proces tehnologic stereolitografie [6]

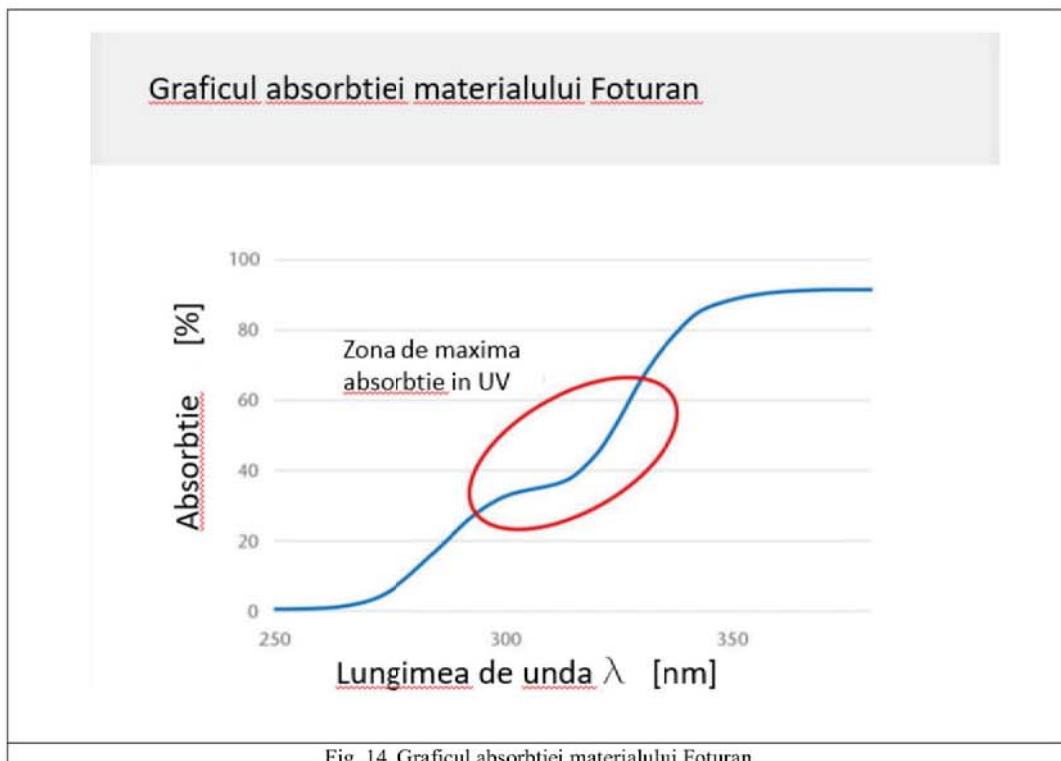


Fig. 14. Graficul absorbtiei materialului Foturan

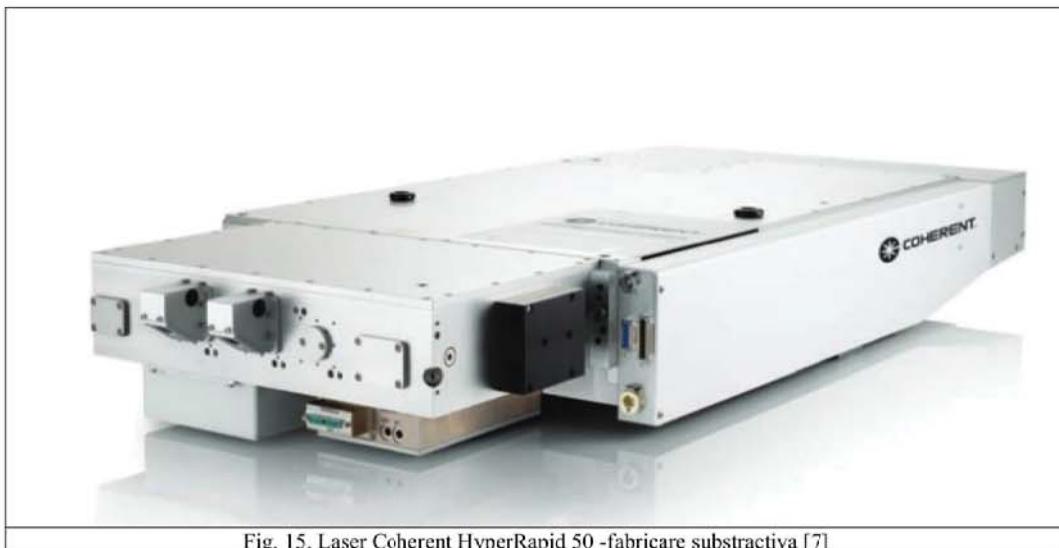


Fig. 15. Laser Coherent HyperRapid 50 -fabricare subtractiva [7]

Tabelul 1. Proprietatile laserului Coherent HyperRapid 50

Lungimea de undă	1064 (nm) ; 532 (nm) ; 355 (nm)
Rata de repetiție a pulsurilor	400 - 1000 (kHz)
Durata pulsului	<15 (ps)

Culorile subtractive se obtin prin extragerea unor lungimi de unda din lumina pe baza proprietatii unor substante de a absorbi anumite lungimi de unda. Practic, se extrag (se scad) din lumina selectiv, prin absorbtie, anumite lungimi de unda pentru a fi reflectate pe directia ochiului uman numai cele care determina culoarea dorita.

Culori subtractive primare sunt: galben, magenta (purpuriu), cyan (albastrui). Fiecare dintre cele trei culori subtractive se formeaza prin substragerea unei culori aditive primare, astfel:

Suprapunerea celor trei filtre subtractive (galben, magenta, cyan) duce la negru.

In cadrul sintezei subtractive, culoarea se obtine prin filtrari succesive ale unei surse albe prin filtre de diferite culori si „tarii” ale filtrarii.

4. Concluzii

Proiectare 3D a modelelor prezentate si obtinerea lor prin ambele metode de fabricare aditiva si subtractiva.

Definirea si implementarea unui software care transforma modelul 3D in layere succesive.

Definirea distantei dintre layere astfel incat noul strat depus sa nu afecteze coerența si integritatea straturilor deja depuse.

Definirea nivelului de putere a laserului pentru a modifica structura moleculara a sticlei layer-by-layer.



5. Bibliografie

- [1] [2] [3] [4] INFLPR-CETAL Centrul de Tehnologii Avansate Laser
[5] [6] [7] 3-D microstructuring inside photosensitive glass by femtosecond laser excitation m. MASUDA , K. SUGIOKA, Y.CHENG N.AOKI, M.KAWACHI 4 Decembrie 2002