

2009年4月28日(火) ~ 30日(木)

名古屋工業大学工学部基礎工学研究センター

井田 隆

共同利用実験 2009G131

「軌道材料粉末回折による多結晶体の組織解析」

2009年4月28日(火) 晴

○ 新御用PCのWindows Update

現在「通知はありが自動でインストール」

設定はあり、21.8.2 Windows Update Web #3/P3

「優先度の高い更新プログラム」を実行する。

10分以上経過してもインストールが半分以下

経過 20分経過したため、マシニングのときに

やり直そうにしてあげた。

09:33

○ コニカ全軸初期化

前週-4 (名古屋工業大学) へ

平板回折材料台と設置してある、~~に~~ へ

へのまま全軸初期化動作を監視した。

コニカの下には異常は発生しなかった。

平板材料台用のケ-ブルの位置が悪く、

No. 1のケーブルと接触する可能性があり、

この標準材料から出たまま

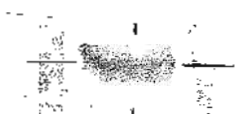
スリット、マシニング台と出たまま

には、2台。

また、No. 1 ~ No. 6 の 3 + 3 5 4 の 逆光除けエッジの  
位置が、 $\lambda = 2.1 \text{ mm}$  位置にずら、2 いた  
おとしく自動 3 + 3 5 4 セツ  $\gamma = \gamma$  の際  $1 \text{ mm}$  に  
設定し、そのまま測定を 12 した、右の 2 付 付 付 付 付  
推測 1 4 子。

0 七 - 6 位置確認

スリット  $\lambda$  - 2 初期位置:  $-8.80 \text{ mm}$



0 3 + 3 5 4 の 調整

波長  $1.1975 \text{ \AA}$ ,  $d_{111}(\text{Ge}) = 3.25979 \text{ \AA}$

3 + 3 5 4 角計基準  $10.584^\circ$  に 7 付 12.

3 + 3 5 4 角

No.	1	2	3	4	5	6
$\Theta_A(^\circ)$	10.574	10.474	10.434	10.854	10.669	10.471

と ず、2 あり、No. 1 以外 3 + 3 5 4 角計 12.

位置決め 7 付 12 4 用 スリット  $\lambda$  7 付 12

の 固定角を ~~調整~~ 調整 3 子 = 2 子

値を 2 子 = 2 子 試み 子。



$\Theta_A = 10.625^\circ$  位置 2 子 スリット  $\lambda$  7 付 12 付 12 付 12 付 12

は ず 守 子 2. 円板 固定 各 子 2 子 子 子 子 子

調整 子 の  $\Theta_A$  値 を 参考 1. 本来 の  $\Theta_A = 10.625^\circ$

位置 4 付 12, スリット  $\lambda$  7 付 12 付 12 付 12 付 12

~~固定 各 子~~ セツ 各 子 2 子 子 子 子 子

右に示す。両板を回すと互に。元へ軸を回し、2  
 時、互に可能程かゝる。

とやあてあ

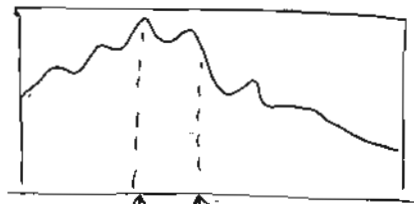
スリット幅  $2.5 \text{ mm} \times \frac{1}{2} \pm 0.05 \text{ mm}$

減音板: Cu 5 (2)

No. 6  $2\theta = 1.7^\circ$   $\theta_A = 1.7^\circ$   $2\theta_A = 2.4^\circ$

アークス  $54^\circ$   $2^\circ$   $14 \text{ mm}$

2° スリット  $\lambda = 2$  スリット



$-9.2 \text{ mm}$   $-8.8 \text{ mm}$   
 $16.7 \text{ kc}$   $14.1 \text{ kc}$

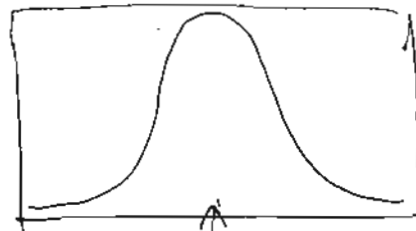
アークス  $10 \sim 7 \text{ mm}$  を確認してあてあ

スリット  $\lambda = 2$  スリット位置:  $-9.2 \text{ mm}$  の変位 (+  $-8.8 \text{ mm}$ )

アークス  $24 \sim 1$  の変位

アークス  $\lambda = 2$  スリット

アークス  $\lambda = 2$  位置:



$-11.565 \text{ mm}$   
 $13.8 \text{ kc}$

⇒ MFS 20090428 - 1.pxp

○ 3時35分 開始 10407409

12:07'57" 開始

13:33'03" 終了 ↓ 1hr 25min @ 6s

各3-4個の標本を2分間中絶位置で

-11.57 ~ -11.55 min と 9.72

No.	1	2	3	4	5	6
① $\theta_A$	10.630	10.469	10.433	10.850	10.665	10.626

⇒ MFS 20090428-2.pdf

目録の No. 2, 3, 4 3時35分 の円板上24分 | 位置は  
すなわち24分ととを記録した。7分と24分を2% | 付円板  
でも | 各2分 | 各2分 | 各2分 | 各2分 | 各2分 | 各2分

(i)  $\theta_A = 9.375^\circ$  位置で | 各2分 (1) と 4分

(ii)  $\theta_A = 10.00^\circ$  位置で | 各2分 (2) と 4分

7分と24分を2% | LEH 毎分 | 位置に調整  
各2分 (2) と 4分

(iii)  $\theta_A = 9.375^\circ$  位置で | 各2分 (1) と 4分

この操作は | 各2分

この操作は | 各2分 | 各2分 | 各2分 | 各2分 | 各2分 | 各2分

○ 3時35分 開始 10407409 (2回目)

14:17'30" 開始 調整開始

15:42'51" 終了

↓ 1hr 25min @ 21s

No.	1	2	3	4	5	6
$\Theta_A(^{\circ})$	10.632	10.524	10.459	10.824	10.665	10.625

測定途中、初期値を12いすか、それを47.12に  
戻すため、2の手続きを行った。

⇒ MDS20090428-3.pxp

3と3の初期値を5.12 10.584°に初期化した。

○ 3と3の初期値を27725-(3回目)

15:50'36" 初期値開始

17:16'20" 終了

↓ 1hr 25min 50s

No.	$\Theta_A(^{\circ})$	$Z_{gonio} (^{\circ})$	$Z_{enc} (^{\circ})$	$Z_{gonio} (mm)$	$\Delta Z_{gonio} (mm)$
1	10.634	124.8409	124.8432	-11.57	2.78
2	10.649	99.8201	99.8202	-11.56	2.38
3	10.632	74.8133	74.8122	-11.57	2.48
4	10.560	49.8148	49.8121	-11.56	2.42
5	10.654	24.8389	24.8351	-11.57	2.27
6	10.629	-0.0212	-0.0215	-11.57	2.35

⇒ MDS20090428-4.pxp

- 平均回転数計測の調整前. 第2回補正値を確認  
 3+3の4" 5-2" の1-2 5mm 給送12巻  
 平均回転数計測の結果.

※3-度 2回 2# + 2

No.	$\Delta 2\text{@gonio}(\text{°})$	$2\text{@enc}(\text{°})$	$\Delta 2\text{@enc}(\text{°})$
1	+0.0049	124.8484	+0.0053
2	-0.0006	99.8201	-0.0001
3	-0.0011	74.8115	-0.0007
4	-0.00 <del>36</del>	<del>49.8095</del>	-0.0026
5	-0.0005	24.8351	$\pm 0.0000$
6	-0.0026	-0.0239	-0.0024

補正値が3の4" 5-2" の1-2 5mm 給送12巻

⇒ MAS200P0428-5 p.p.p

- 再測定

No.	$\Delta 2\text{@gonio}(\text{°})$	$2\text{@enc}(\text{°})$	$\Delta 2\text{@enc}(\text{°})$
1	+0.0034	124.8470	+0.0038
2	0.0000	99.8208	+0.0006
3	-0.0009	74.8118	-0.0004
4	-0.0018	49.8107	-0.0014
5	-0.0005	24.8351	0.0000
6	-0.0019	-0.0232	-0.0017

⇒ MAS200P0428-6 p.p.p

3+3の4" 5-2" の1-2 5mm 給送12巻

○ No. 6 → No. 1, No. 1 → No. 6 の 4 層 12 測点

No.	$\Delta \vartheta @ \text{point } (^\circ)$	$t^2$ の 平均値	(平均値 17.7 ~ 11.1 m)
6	-0.0013	10.299	
5	-0.0003	9.414	
4	+0.0002	9.768	
3	+0.0004	9.911	
2	-0.0003	9.505	
1	+0.0025	9.761	
1	+0.0026	9.868	
2	-0.0008	9.646	
3	-0.0010	9.971	
4	-0.0017	9.885	
5	-0.0010	9.595	
6	-0.0019	10.426	

⇒ [MAS 2009 @ 428-7. p. 9]

この 22 点 測点 11 点 測点 11 点 (2 層 11 点 と 10 層 11 点) の 平均値 を 算出 した。 平均値 は 11.1 m と 17.7 m である。

No.	$\Delta \vartheta @ \text{point } (^\circ)$	$t^2$ の 平均値
6	-0.0012	13.142
5	-0.0004	12.394
4	+0.0005	12.971
3	+0.0008	13.342
2	+0.0004	12.490
1	+0.0023	13.044
1	+0.0023	13.182
2	-0.0005	13.011
3	-0.0007	13.241
4	-0.0016	12.811
5	-0.0010	12.938
6	-0.0017	13.506

⇒ [MAS 2009 @ 428-8. p. 9]

○ No. 1 3+3 4" 5+4 直 L. 自動セリ 427"

19:52'41" 自動調整(原因)

21:15'30" 終了

↳ 1hr 22min 49s

No.	①A(°)	②③gonio(°)	②④enc(°)	Zgonio(mm)	ΔZgonio(mm)
1	10.236	124.8340	124.8364	-11.52	2.44
2	10.651	99.8212	99.8212	-11.58	2.13
3	10.633	74.8127	74.8114	-11.57	2.35
4	10.558	49.8137	49.8110	-11.55	2.27
5	10.655	24.8389	24.8350	-11.57	2.18
6	10.630	-0.0214	-0.0218	-11.57	2.96

原簿: 3+3 4" 設置部山型入丁-3" の  
固定式自動調整機等による。

⇒ MAS20090428-9.pup

No. ~~36~~ 7# 11" 4 # 36 ~ 4/12 No. 1 3-6 自動調整 再調整  
終了

No.	①A(°)	②③gonio	②④enc(°)	Zgonio(mm)	ΔZgonio(mm)
7	10.281	124.8430	124.8453	-11.56	2.45

No. 1 3+3 4" 基準位置用四指の調整を完了し、

11" 4 # 42 ~ 47 は No. 1 3-6 自動調整

21:51'33" No. 1 自動セリ 427" 開始

①A(°)	②③2+	②④enc(°)	Zgonio(mm)	ΔZgonio(mm)
10.637	124.8424	124.8448	-11.55	2.60

⇒ MAS20090428-a.pup



○ 2θ ｽｰｯｼﾞ 2θ 量 (No. 1 ~ No. 6)  
 7" x 7" x 1" - 4

⇒ MAS29090428 - b.p.x.p

No.	$\Delta 2\theta_{\text{pos}}(^{\circ})$	$2\theta_{\text{enc}}(^{\circ})$
1	0.0004	124.8459
2	-0.0012	99.8206
3	-0.0020	74.8099
4	-0.0024	49.8090
5	-0.0005	24.8350
6	-0.0021	-0.0236

○ 平板同位素計測器. ② 銅型

② = 0.12° (前回の値 0.0054°, c.f. p. 143)

○ 5: (NIST SRM640c) 2θ 量 (全回計測)

7" x 7" x 1" の計測器に 5" x 5" x 1" の試料を置く  
 左に 1. ② 銅型は 0.12° の誤差が 1" 未満の範囲で

0.12° の 5" x 5" x 1" の試料を計測する

W 10 x H 1. 7" x 7" x 1"

No. 6 3-A: 11" x 4" #0 ~ #18

22:49'59" 開始  
 24:55'14" 終了 ↓ 2hr 05min 15s

No. 5 3-A: 11" x 7" #19 ~ #35

0:55'14" 開始  
 2:43'21" 終了 ↓ 1hr 48min 07s

No. 4 3-A: 11" x 4" #36 ~ ~~#47~~ #48

02:43'21" 開始  
~~4:08'16" 終了~~ ↓ ~~1hr 25min 35s~~  
 04:05'49" 1hr 22min 28s

No. 3 3-6 : 11<sup>u</sup>-7 #49  
 04:05'49<sup>u</sup> #50 ~ #56  
~~04:08'50<sup>u</sup>~~ 開始  
 04:57'30<sup>u</sup> 終了 ↓ ~~18 min 34s~~ 51 min 41s

No. 2 3-6 : 11<sup>u</sup>-7 #57 ~ #60  
 04:57'30<sup>u</sup> 開始  
 05:18'19<sup>u</sup> 終了 ↓ 20 min 49s

No. 1 3-6 : 11<sup>u</sup>-7 #61 a2  
 05:18'19<sup>u</sup> 開始  
 05:20'58<sup>u</sup> 終了 ↓ 2 min 39s

4月29日 01:28 11<sup>u</sup>-6 7<sup>u</sup>27° RF 7<sup>u</sup>27<sup>u</sup> ↓ 5hr 11min  
 06:39 11<sup>u</sup>-7 27° 34<sup>u</sup>  
 測点を深探する。

⇒ MPS20090428-c.pap

2009年4月29日(水) ◎ 昭和の日

◎ 5: (NIS SRM640c) 1600194<sup>u</sup>

11<sup>u</sup>-6 7<sup>u</sup>27° のため 7<sup>u</sup>-7 11<sup>u</sup>-7 とする。 12  
 #25 ~ #41 11<sup>u</sup>-7 を測点とする。(7<sup>u</sup>-7 上書き)

08:19'37<sup>u</sup> #25 11<sup>u</sup>-7 測点開始

08:45 「15分経過後 BL-9 11<sup>u</sup>-7 の測点のため 11<sup>u</sup>-6 11<sup>u</sup>-7 とする。  
 との予定である。

09:00

#30 スケッチ中。11<sup>u</sup>-7 の測点? のため 12  
 測点の位置を測る。測点の位置は 11<sup>u</sup>-7 11<sup>u</sup>-7  
 測点を中点

⇒ MPS20090428-d.pap

9:10 時. 電2の測定が終わったので.

\*

09:13 「挿入光源の??? 変更が完了した」のメッセージ  
が一回受信された

⇒ ~~MAS 20090428~~  
MAS 20090429-1.pxp

09:15 (NIST SRM640c) の測定を再開

#29 の上書きを完了させた

09:15'45" 測定開始

09:45 「15分経過後 AR 入射. 終了後 PF 連続入射再開」  
とのメッセージ

10:06 「10:00 時; AR 入射の測定を完了した. 20分経過後  
測定を再開する」とのメッセージ

12:35'45" 測定終了

⇒ MAS 20090429-2.pxp

5.111 E° の測定結果 (FWHM 法)

No.	$\Delta 2\theta_{\text{peak}} (^\circ)$	$2\theta_{\text{enc}} (^\circ)$	$\Delta 2\theta_{\text{enc}} (^\circ)$
6	22.0121	21.9884	22.0102
5	22.0104	46.8459	22.0109
4	22.0048	71.8179	22.0069
3	22.0082	96.8217	22.0103
2	22.0091	121.8328	22.0116
1	22.0094	146.8576	22.0128

○ S: 111 E<sup>2</sup> 5 a2 334 2

No.	$\Delta 2\theta_{\text{gonio}}(^{\circ})$	$2\theta_{\text{enc}}(^{\circ})$	$\Delta 2\theta_{\text{enc}}(^{\circ})$
6	22.0093	21.9859	22.0077
5	22.0112	46.8464	22.0114
4	22.0082	71.8218	22.0100
3	22.0101	96.8231	22.0117
2	22.0097	121.8333	22.0121
1	22.0090	146.8521	22.0123

22.012, 20.2  $\neq$  212  
 5, 2... 23 L...

$\Rightarrow$  MDS20090429-3.ppt

○ 11... 5 3 2 1 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32

2 9  $\rightarrow$  t W (0 x H / mm<sup>2</sup>)

3 + 3 3 4 " E  $\rightarrow$  L " (mm a 8 8)

2 @ : 0 ~ 2°, 0.01° 2 7... 7°

2" 2 @ / @ 2 7 + = 6 1 2 3 4 5. (~~No. 1 7 2 8~~)

E - a 2 t ... 11° 1 8 2 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32

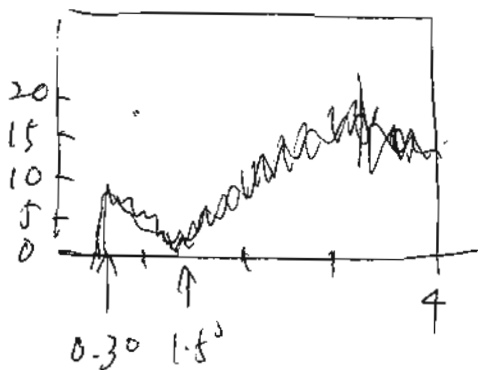
$\rightarrow$  0 ~ 4 0 0 2 t (1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32) (#0)

8. 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32

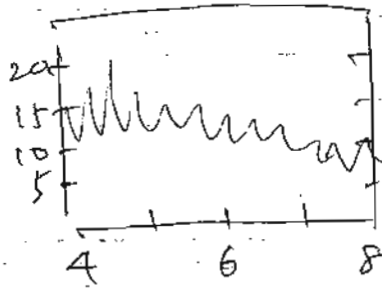
2 @ : 0 ~ 4°, 0.02° 2 7... 7° 2"

2 @ / @ 2 7 + = 2 (No. 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32) (#1)

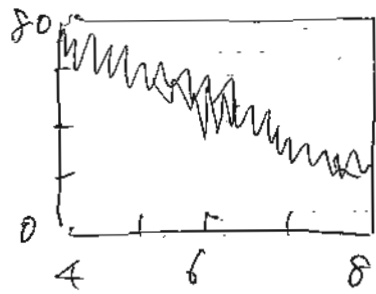
PT = 0.5 S



20/0 : 4° ~ 8°, 0.02° ~ 2° ~ 7° (#2)

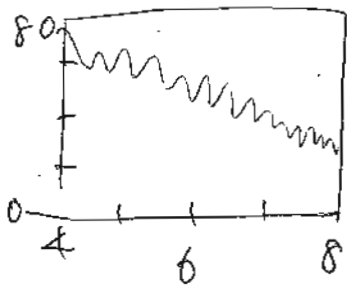


No-1, 3, 5, 7, 9, 11, 13, 15, 17, 19, 21, 23, 25, 27, 29, 31, 33, 35, 37, 39, 41, 43, 45, 47, 49, 51, 53, 55, 57, 59, 61, 63, 65, 67, 69, 71, 73, 75, 77, 79, 81, 83, 85, 87, 89, 91, 93, 95, 97, 99 (#3)



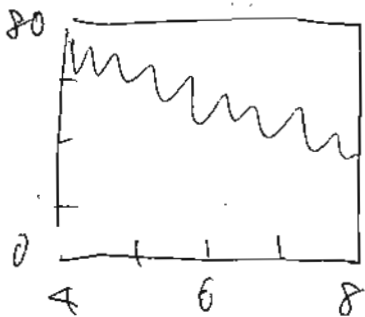
11° ~ 77° の 21° の 10 分 17 分 5 分 10 分 15 分 20 分 25 分 30 分 35 分 40 分 45 分 50 分 55 分 60 分 65 分 70 分 75 分 80 分 85 分 90 分 95 分 100 分

74° の 10 分 15 分 20 分 25 分 30 分 35 分 40 分 45 分 50 分 55 分 60 分 65 分 70 分 75 分 80 分 85 分 90 分 95 分 100 分 (#4)



7 と 2 と 10 分 15 分 20 分 25 分 30 分 35 分 40 分 45 分 50 分 55 分 60 分 65 分 70 分 75 分 80 分 85 分 90 分 95 分 100 分

100° ~ 74° の 10 分 15 分 20 分 25 分 30 分 35 分 40 分 45 分 50 分 55 分 60 分 65 分 70 分 75 分 80 分 85 分 90 分 95 分 100 分 (#5)



24° の 7 と 2 と 10 分 15 分 20 分 25 分 30 分 35 分 40 分 45 分 50 分 55 分 60 分 65 分 70 分 75 分 80 分 85 分 90 分 95 分 100 分

⇒ MAS 200 80 42 8 - 4. pnp

○ 粒子統計評価 調査

27.1 の影響

- W10 x H1 (#0) 0° ~ 1440°, 0.9° ずつ
- W5 x H1 の位置 (#1)
- W10 x H0.5 (#2)  
モーター位置の位置は、モーター位置からずらすこと
- W10 x H0.5 (#3)  
ボルトの位置

18:00 「AR 入射の方向を連続入射中出し」の方向

- #3 スキップ, 回転角 ~ 500° 付近

18:12 「連続入射再開」の方向

- #3 スキップ, 回転角 ~ 1000° 付近

連続入射中出しの方向は、モーター位置の位置に認識されたこと

- W5 x H1, 角決定 (#4)

⇒ MAPS2009041-5.ppp

○ 粒子統計 ~~評価~~ 評価用装置特性調査

27.1 W5 x H ~~1~~

動作配置

#	hkl	2 $\theta$ ( $^{\circ}$ )	多重性	開始時刻	終了時刻
0	111	22.012	1	19:59'57"	20:09'06"
1	220	36.336	1	20:09'17"	20:18'29"
2	311	42.890	2	20:18'35"	20:34'07"
3	400	53.326	3	20:34'15"	20:56'12"
4	331	57.434	5	20:56'17"	
5	422	65.370	5		
6	511/333	69.888	10		
7	440	77.150	7		
8	531	81.402	10		
9	620	88.396	10		
10	533	92.574	10		

⇒ MFS 00090429-0.pmp

○ LaB<sub>6</sub> (NIST SRM660) 格子統計評価

~~格子~~ + 直径 20 mm 中 試料 10g

11" x 7" #0 ~ #10 の自動測定装置 X-11 使用

"gNoQuery = 1; BatchScan(0, 10); ButtonSendEmailProd"  
buttonSendEmail") ↵ ↵

#	hkl	2 $\theta$ ( $^{\circ}$ )
0	100	16.563
1	110	23.507
2	111	28.893
3	200	33.485
4	210	37.577
5	211	41.319
6	220	48.083
7	300/221	51.203
8	310	54.192
9	311	57.072
10	222	59.862

カウント FT = 0.5 s

多重性 1回

2-141号

○ 波長校正の解 (MAS20090429-2.pdf)

検出器 No.	6	5	4
校正波長 (Å)	1.1974(5)(7)	1.197386(17)	1.197520(25)
2θ ずれ (°)	-0.0169(13)	0.0000(24)	-0.0218(26)
2θ 偏位誤差振幅 (°)	0.012(10)	0.0070(8)	0.0098(2)
2θ 偏位誤差位相 (°)	29.4(1.6)	185(7)	24.3(4.7)

No. 5 の波長は 2θ が  $\theta - \delta$  の  $2\theta$  を  $\theta$  としている  $1.8 \times 2^\circ$  の影響をうけて  $2\theta$  の可能性がある。

申し送り事項

波長設定 1.2 Å

校正値 1.1974(5)(7) Å

④ 校正値 : 0.120°

3+3 の  $\theta$  :  $\theta \sim 2$  GeV (  $d = 3.25979 \text{ Å}$  )

エッジ位置 : 1 mm

No. 1 の 3+3 の  $\theta$  の順序の相違性に問題がある、左側:

改善士  $\theta$  の値と  $\theta$  の値を  $\theta$  とする。