

2017 年 3 月 20 日

現場講習のなかで、シールドガスに関しガス供給メーカはどこですか、Ar ガスの混合比率は何パーセントですかなどと質問してもテキパキとした回答が得にくい場合が多くあり、ガスメーカ任せになっている一面が伺えます。アーク溶接製品の品質を維持、改善していく上において、ガスはワイヤ、機器とともに3大要素の一つとして主体的に把握していくことが重要といつも話しています。図 081-01 に適用ガスにおける点検項目と着眼ポイントについてそれらの概要を示します。まず溶接現場へのガス供給にあたっては使用量に応じて高圧ボンベあるいは大容量供給方式の LGC、専用タンクなどありますが、これらの取り扱いに関しては危険物管理の認識のもとに安全第一を心掛けましょう。また、ガス供給時のガス圧力は溶接工程で必要なガス流量を確保できる圧力設定が必要ですが、むやみに高く設定し過ぎると供給配管経路でリークによる損失が生じやすくなり配慮が必要です。また、新品ガスホースに関する取扱いで、ホース内部に水分を含んでいる場合がありますエアなどによるパーズ後取り付けることおよびバルブ保護のためガスホース内部に塵埃などを取り込まないようにするなどが注意点とお話ししています。

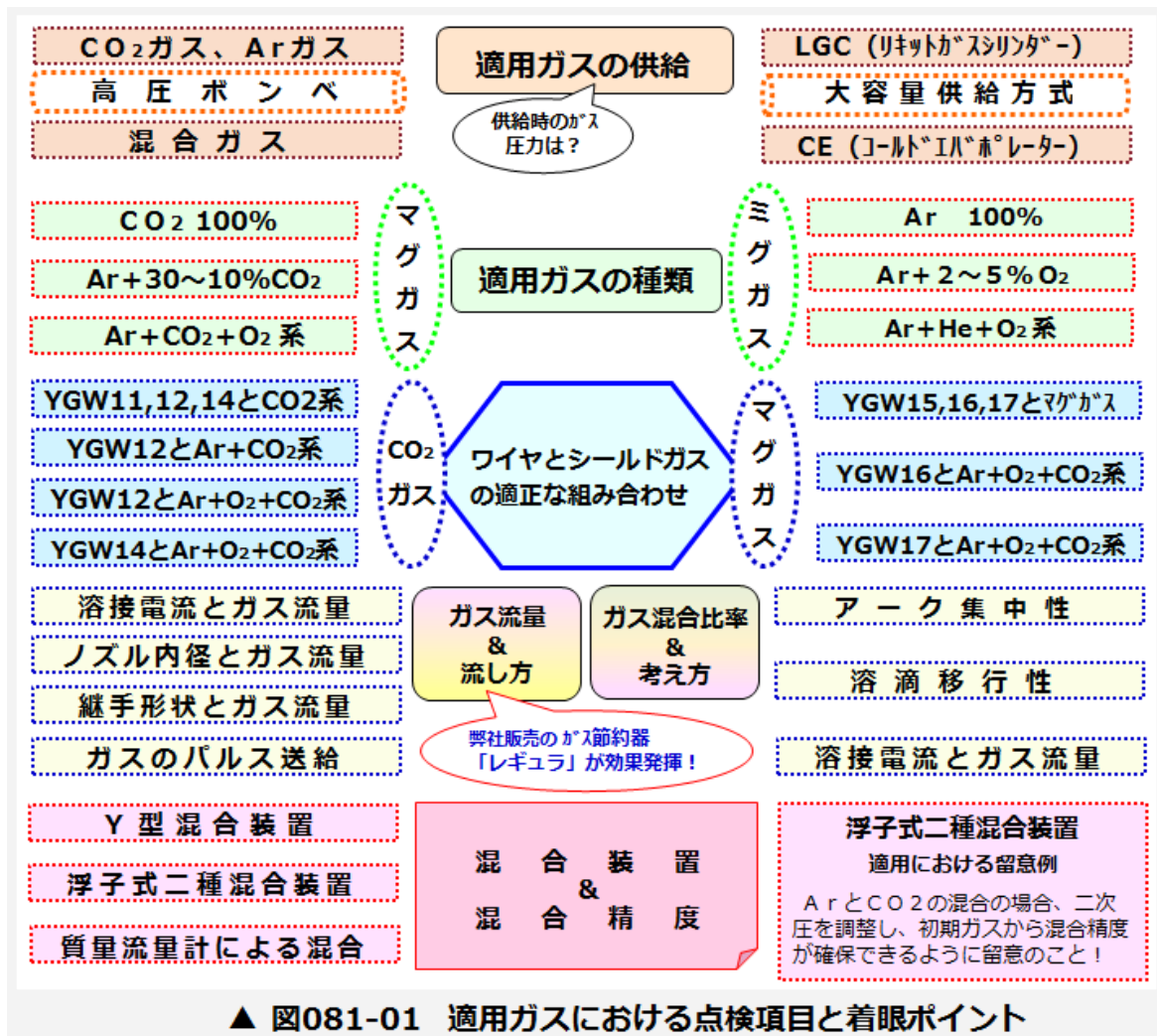
次に適用ガスの種類について、CO<sub>2</sub>×100%の場合はガス流量の設定以外問題はありませんが、混合ガスを使用する場合は混合比率とその精度に着目したい。また、母材材質およびその表面性状によってはガスの種類、混合比率なども変化させる必要があり適切なガス選択がなされているかアドバイスします。とくにワイヤとガスの組み合わせに配慮されていない場合が多く、黒皮材の母材鋼板に対してマグ溶接で効果を出そうとしている場合が見受けられますが、無理。黒皮材は CO<sub>2</sub>×100%で良好条件を追求すべきです。Ar+CO<sub>2</sub>+O<sub>2</sub>の三元ガスと呼ばれるガスは亜鉛メッキ鋼板の溶接のほか、高速溶接、ビード形成性の改善などに効果を有するので積極的に推奨しています。但しこれらの三元ガスも適切なワイヤとの組み合わせでないと効果に乏しいことも併せ強調します。例えば三元ガスに YGW16 と YGW17 の各組み合わせをするとどのような違いが生ずるかという、結論的に言えばワイヤ中の Si 量の違いにより YGW16 は Si 量高く YGW17 は低いので、YGW17 の方が添加 O<sub>2</sub> の効果が多く認められ、YGW16 の場合は効果が少ないことになります。

何度も機会あるごとに触れていますが、通常マグガスの代表は Ar+20%CO<sub>2</sub> ですが、なぜ 20%という CO<sub>2</sub> の混合比率になっているかを基本的に理解することが大切です。20%CO<sub>2</sub> という混合比率はアークの集中性、溶滴移行性、耐スパッター性、耐ブローホール性において優れるからです。

CO<sub>2</sub> ガスに比べ高価なマグガスの適用を活かすためにも流量の無駄使いを抑えることが望ましく、対策の一つとして弊社ではガス節約器「レギュラ」の名称で販売しており、以下のような特長を備えています。

- 1)初期ガス送給時のムダガスを抑制できる
- 2)ガス停止時のムダガスを抑制できる
- 3)溶接電流に応じたガス流量を自動制御できる
- 4)ガスのパルス送給を初めて可能にした

弊社として多くの販売実績と適用実績を現在では持っており、とくに**1アークロボットでビード数の多い溶接製品の場合はアークのON-OFFが多い分だけムダガスの発生が見込まれ、改善効果が大きく採用頂いています。**本件に関し、ご希望のお客様は是非弊社にご一報ください。



次話では「溶接製品、溶接装置（治具）とその着眼点」について平素現場講習時にお話ししている中からトピックを選んで説明します。

以上

2017 年 4 月 3 日

現場講習のなかで溶接ワイヤからスタートし送給系、送給装置、トーチ、電源、ガスと順次アドバイ  
スし、今回はお客様の溶接製品（以下ワーク）と溶接装置（治具）にスポットを当ててみます。但し、  
お客様専用のワークに応じたお客様専用の溶接装置・治具を一概に論ずることは無理ですのでワーク・  
治具に関する共通の着眼点に絞って以下に説明します。

### 1) 継手形状とワーク姿勢

あるメーカーの溶接現場を見学した時、溶接継手設計に関しフレア継手適用の禁止という指示書きが貼  
り出されていました。CO<sub>2</sub>・マグ溶接では継手形状による溶接の難易度があり、夾角となるフレア継手  
はねらいズレを生じやすく、安定した**ビード架橋性**を得ることが困難な継手の一つです。これらのフレ  
ア継手を設計から除外できる場合はそれで適切な選択ですが、自動車部品にはパイプ同士、パイプ or  
丸棒とブラケットなど両フレア、片フレア継手を避けて通れない場合が多々あります。このような場合  
は**ワーク姿勢**を含めて生産準備の段階から考慮して行かねばなりません。フレア継手の溶接を安定なビ  
ード外観で維持・継続させるには**ワーク姿勢として傾斜姿勢を含め、立向下進姿勢が取れるよう予め考  
慮し、トーチ姿勢によって溶け込み深さを確保することが望ましい。**

### 2) アークの安定化→マルチトーチの場合

溶接工程の中で 2 本以上のトーチで一つのワークを溶接する場合は互いの溶接電流の干渉でアークが  
乱れやすい。干渉しているかどうかを見分けるには 1 本毎単独でアークを出して観察すればすぐ判別で  
きるが、干渉しているとの判定になった時どうするか。一般的には溶接電流の流れ道を特定できるよう  
に治具に絶縁を施すことおよびマイナスケーブルの接続位置の変更などが挙げられます。またマイナス  
ケーブルの接続では専用のエアシリンダのヘッドにマイナスケーブルを取り付けワーク近傍にクラン  
プする、および何度も触れていますが 5.5mm<sup>2</sup>程度の子ケーブルをワーククランプ治具周りに数本配し  
給電性を改善するなどです。一方、ワークによっては 1 本トーチによっても**「磁気吹き」**による極端な  
アーク不安定現象が生じる場合があります。例えば比較的大きなパイプ状ワークの縦継ぎ溶接における  
終端部付近に発生しやすい不安定現象です。これらもマイナス側ケーブル接続方法、接続位置およびワ  
ークの治具からの絶縁対応などトライ&エラーを繰り返し探索することが求められます。

### 3)スパッタ防止、スパッタ付着対策

生産準備段階で「スパッタ防止、付着対策」は事前検討し溶接治具、クランプ治具周りに実施されなければなりません。まずスパッタの発生を抑制することです。大粒でパワーのあるものはワークおよびクランプ治具双方に付着しやすい。どのような時に発生するかについては、手頃になったカメラで適切なフィルターを使用して観察することをお勧めします。スパッタの飛散方向にも注視して下さい。ここから例えばスタート時に多く発生する、エンド処理時に大粒溶滴が出て付着しやすい、or トーチ前進角がきつい溶接部位に多量に発生するなどが判ってくる。これらの判定と対策から発生を極力防止するとともに、クランプ部材およびワークへの付着防止については適切なスパッタ防止剤の選定およびスパッタカバーの取り付けが望ましい。カバーの材質は銅の薄板(1.2t程度)が良く、飛散スパッタを捕らえ、それらを任意の方向に反射させ重力によって下方に導き、底面に受け皿を置いて上方から落ちてくるスパッタを集め溜まったところで捨てる方式を採用している例もある。治具周りの床面を綺麗にし、スパッタ、ヒューム、油飛散の少ない溶接工程にすれば品質課題がある場合、改善策が目に見えてくると思われる。



次話では「溶接条件、アークロボットにおける着眼点」を現場講習の最終として説明の予定です。

以上

No. A082

いよいよ現場講習シリーズも最終を迎えることになりました。今回はアークロボットによる溶接条件の教示、設定およびロボット取扱い上の留意事項についてコメントします。

アークロボットの適用に当たって最も重要なことは**安全作業の順守**とスパッター、ヒューム環境における**4 S**の徹底です。また教示作業を通じて**アークロボットを使いこなす技術、技能の習得、習熟**です。さらには大きなエネルギーを消費するアーク溶接とロボットにおける**省エネ対応**と考えます。これらを背景としてより快適な、生産性の高い、良好な溶接品質の得られるシステムへの追求です。さて、以下にロボットによる教示、設定条件についてみることにします。

図 083-01 に「溶接条件、アークロボットにおける着眼ポイント」を示します。本話では紙面の都合で、ここまでとしてこれらの解説を第 84 話で行います。

アークロボットによる 教示、設定、溶接条件	アークロボット教示・ 取扱い上の留意事項
<p>① 溶接電流 (ワイヤ送給速度)</p> <p>② アーク電圧 * 溶接電流、アーク電圧はメータによる目で見える管理が重要</p> <p>〈 トーチの操作 ・ 設定 〉</p> <p>③ 溶接速度 * トーチ走行速度</p> <p>④ ワイヤ突き出し長さ * ツップ 母材間距離</p> <p>⑤ トーチ前進角・後退角</p> <p>⑥ トーチ傾斜角</p> <p>⑦ トーチ狙い位置</p> <p>⑧ 溶接姿勢 (母材姿勢 + トーチ姿勢)</p> <p>⑨ シールドガスの種類と流量 * ガス節約器「レギュラ」の併用を推奨</p> <p>⑩ 溶接入熱量 (J/cm)</p> <p>⑪ スパッター制御</p> <p>⑫ スタート、エンド時溶接の制御</p> <p>⑬ ウィーピング溶接の有無</p> <p>⑭ 溶接法の切り替え → 例 ; 短絡移行法 ↔ ハルス法 など</p> <p>⑮ ノズル清掃の設定</p> <p>⑯ 他の制御設定</p>	<p>1) 手持ちのアークロボット、溶接電源の組み合わせによる諸機能の把握 * 電源、ロボットのどちらで設定可能か * どの機能が選定可能か予め知ること</p> <p>2) ロボット周りの 4 S * 安全作業の徹底、4 S の徹底</p> <p>3) ロボット操作の基本順守・確認 * 動作確認 * 原位置確認など * 原位置トーチの状況確認 ワイヤ出代、凝固球、スラッグ付着、ツップ偏芯</p> <p>4) 細心、適正なティーチング作業 * こまめ、几帳面 * 対象溶接品、溶接部位に応じた適切なティーチングの習得、改善作業</p> <p>5) ワイヤ線ぐせを考慮したティーチング * 線ぐせの大きさ、方向 * 線ぐせ過大時、対策のこと</p> <p>6) 各種測定具の準備 * ワイヤ突き出し長さの設定は? * トーチ角度の設定?</p> <p>7) 溶接操作 ⇒ 動作シーケンスは * スタート部溶接 ~ 定常部溶接 * 定常部溶接 ~ エンド部溶接 など</p> <p>8) 溶接条件指示書と管理 * 条件指示書発行による管理と標準化</p>

▲ 図083-01 溶接条件、アークロボットにおける着眼ポイント

以上