

(第3種郵便物認可)

# サイ・テク 知と技の発信 こらむ

【523】

## 埼玉大学・理工学研究の現場

人が生活する上で、自動車、バスなどの輸送機関や建物などのインフラが重要な役割を果たしている。これらは鉄の構造物により構成されており、造るためには鉄などの金属を接合するアーチ溶接技術が必要になります。このアーチ溶接は、溶接トーチと接合対象の材料（鋼材）の間にアーチ放電（電流の流れ）を作り、大電流を流します。そのときの発熱により、保護面を通して、溶接溶融状態を維持します。このアーチ溶接を行います。このアーチ溶接

は3K作業（きつい、汚い、危険）と言われておますが、インフラを構築する上で、重要な作業でもあります。

作業環境を改善するために自働化が課題です。アーチ溶接では大電流を使用するために、強い光と金属蒸気となるヒュームが発生します。このため、溶接作業者は

を観察しながら、溶接を行っています。特に、熟練者は視覚情報から溶接の状態を判断して、良好な溶接を行っています。

そこで、研究では、まず、アーチ溶接の特徴を調べて、溶接溶融状態をC MOSカメラによる明瞭な撮影方法の検討を行いました。もし、普通に溶融池を撮影すると、アーチ光が明るすぎるために、明瞭に撮影することが困難です。そこで、溶接結果から溶接状況を推定する必要があります。近年、アーチ光が含んでいる光の波長および溶融池の波長を計測し、最も溶融池の観察に適した波長を求めました。C MOSカメラの感度の

波長特性を考慮して、925nm以上の大波長の光を通過させるロンガパスフィルターを選択します。

また、溶接電流もパルス電流にして、低電流（60A）のときに、同期させて、カメラの電子シャッターレートを開きます。その結果、明瞭な溶融池画像を得ることができます。

この溶融池観察を続けていると、溶接結果から溶接状況を推定することが可能になります。近年、さまざまな分野において、画像を識別し、その状態などの推定にAI（人工知能）技術の一つとして時間を50ms（0.05秒）以内に終わらせ、その結果に従って、溶接装置の自動制御を行つております。このように、人間にとって過酷な作業である溶接接合の自動化を進めております。



やまね・さとし 1961年生まれ。徳島大学工学研究科電子工学科専攻修士課程修了。博士（工学）。舞鶴工業高等専門学校を経て、92年、埼玉大学理工学研究科助教授。2020年同大学教授。現在に至る。専門は、ロボット溶接システムの構築と電磁環境の計測。