工程系統図
212100-0080 名称 初期流動用
ABN
11
溶接視覚装置(一般部・中性点) ステータS/A, モータ 690A
ASSY DRAWING, ステータ 212101-0080 11-001 ワーク投入(1st) 11-015 動力線アンクランプ、コアアンクランプ (U, V, W, コア) 11-002 反転 11-016 ワーク戻し 11-017 ワーク排出 ASSY DRAWING, ステータ 212101-0080
11-007 ワーク投入(2st) 11-008 ワーク位置決め 11-010 インシュ出代検査 11-011 動力線クランプ (U, V, W) 11-012 成形側コイルエンド傷検査 11-013 コアクランプ 11-014 耐圧

誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映

改定理由

小坂

改定者

1/19/2017 コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチェック

改定項目

△4

No.

改定日

発行課 電機製造2部 生技4室 作成日付

7 \ 吉 16/01/08 6/02/ 6/02/0 \blacksquare 坂 原

配 布 先

初期流動用

系統No. 一系統図番号 ライン名

2/8/2016 アセンブリ品番、品名

212100-0080

ステータS/A, モータ

690A MGステータライン

品番、品名

重点管理指定

工程名 ステーション名 <1/5> トヨタ

名称

溶接視覚装置(一般部・中性点)

11

212100-0080

納入先、引当車種

〈工程仕様〉

一般部(189点),中性点(3点)の 溶接玉出来栄え判定できるよう、 溶接時に発生したススを除去する。 ステータS/A, モータ

690A

【検査St.】 ブラシ掛け 1st

〈作業方法〉 ※全自動

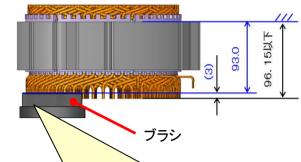
1. 1st.へ搬入

2. 反転機にてワークを反転する (上面:粉体側→上面:成形側)

3. ブラシ掛け機にてブラシを回転(自転&公転)させ 溶融玉表面のススを落とす

(除去した異物はバキュームで吸引する) 4. 反転機にてワークを反転 (上面:成形側→上面:粉体側)

〈加工図〉 【加工基準】



\$ \oplus \oplus



NO.1 設備

<設備>

容量

メーカー名

設備機番 IMB-1817 設備名 溶接視覚装置 型式

7.2kW ,2t

工機部

5. 1st搬出し、2stへ

【設備全体概要】

<加工図>

反転機

<材料>

ブラシ 材料名

> 材料材種 メーカー名

コネブライト ϕ 0.2 ナイロン樹脂 株式会社コーワ

φ100 横巻ブラシ 毛丈20mm 寸法

30000台毎 交換頻度

フィルタ

材料名 ナイロンメッシュフィルタ ナイロン(NBCメッシュテック) 材料材種 株式会社コーワ メーカー名

寸法 ϕ 85 交換頻度 10000台每

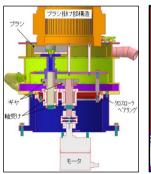
〈加工(検査)条件>

ブラシ押付深さ 3mm ブラシ毛長さ $20 \text{mm} \pm 1 \text{mm}$ ブラシ回転数 2500 ± 100 rpm (ギヤヘッド減速比1/15)

ワーク挿入高さ $93.0 \pm 0.2 mm$ (成形側コア端基準)

吸引圧力(負圧) -0.5kPa以下 サイクルタイム 50s

【ユニット部概要】





仕掛かり時(1/直)にマスターチェックを実施すること マスタは一般部溶接前のから投入し、 溶接視覚検査機から払い出すこと。

〈不良品処置〉

<マスターチェック>

検査でNG(不良品)と判定されたワークは再投入のこと。

 Δ

〈定期清掃〉

以下、項目については、フェンツ等を用いて1/直の 定期清掃を実施のこと。

・ブラシ清掃 1回/直(仕掛時) ※清掃は掃除機吸引のこと

・フィルター交換 1回/2W △ ・ブラシ交換 1回/6M

計測時		垂	No	No. 特性 計測器		管 理 方 法		工程能力		品質 ID 関係基準
	司门内时			計測器	管理間隔	管理手法	管理者	σ, X, Cp, Cpk	備考	関係基準
	^	\Box	1	メンイエア圧 0.4±0.05MPa	1/直(仕掛時)	条件管理	作業者		1st, 2st共通	
		L		表示計目視		チェックシート				
			2							
			3							
			4							
	<u> </u> 		5							
			6							
			7							
			8							
		•			•	•	•			

△4	1/19/2017	コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチ:	エック 誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映	小坂
No.	改定日	改 定 項 目	改定理由	改定者

^{発行課} 電機製造2部 生技4室

配 布 先

系統No. 一系統図番号 ライン名

690A MGステータライン

2/8/2016 アセンブリ品番、品名

212100-0080

ステータS/A,モータ

品番、品名

<2/5>

212100-0080

ステータS/A, モータ

11 溶接視覚装置(一般部·中性点)

〈工程仕様〉

一般部(189点), 中性点(3点)の

工程名 ステーション名

溶接玉出来栄え判定のため溶接玉の画像を撮影し、 画像処理検査にて良否判定を行う。

【検査St.】 2st 溶接視覚検査

<設備> NO.1 設備

設備機番 IMB-1817 設備名 溶接視覚装置

型式 — — 7.2kW ,2t 容量 7.2kW ,2t メーカー名 工機部

<機器>

①カメラ: IS5604-11 (キーエンス製)×2ヶ ②レンズ : SV-5018MP (キーエンス製)×2ヶ ③コントローラ : OPPF-30MP (キーエンス製)×1ヶ ④照明(ドーム): OPCX-50W (キーエンス製)×2ヶ ⑤照明(同軸): OPPF-30SP(キーエンス製)×2ヶ

<マスタ>

マスタ名: NGマスタ ワーク情報: No.20

溶接視覚判定画像チェック 溶接玉別れ、上面溶け残りNGチェック/ 溶接玉小/玉大/Gap NGチェック

〈加工(検査)条件>(溶接視覚)

・シャッタースピート : 85 μ s/1ライン

・ライントリが周期: 1:1・画素数:1024×8192・サイクルタイム 50s

Wind閾値

| ◇Wind4-1 設定値 Min 600 Max 1200 ◇Wind4-2 設定値 Min 650 Max 1200 ◇Wind4-3 設定値 Min 650 Max 1200 ◇Wind4-4 設定値 Min 700 Max 1200 ◇Wind4(中性点) Min 650 Max 1200 ※その他のWind閾値詳細は別紙参照

〈作業方法〉

- ※全自動
- 1. ワークを設備2stに搬入、溶接部に垂直に撮影する
- 2. 溶接玉視覚検査(2画像)を実施する。
- 3. 撮画の2値化処理、Windエッジ、中心を求める。
- 4. 求めた中心を基に溶接面積を検出する。 5. 視覚検査良否判定実施。
- 6. インシュ測定へ。(NGの場合は排出レーン自動排出)

◇判定結果表示

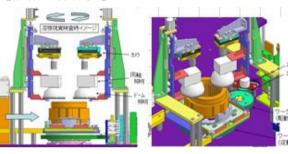
◇目視チェックエリア



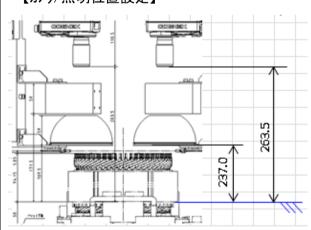


〈加工図〉

【設備全体概要】



【カメラ/照明位置設定】



名称

初期流動用

重点管理指定



納入先、引当車種

トヨタ

690A

- 【検査アルゴリズム】
- 1. wind1内のブロブ検出 3スロット分の溶接玉よりX、Y方向のピッチを算出r.>
- 2. 検出した基準位置よりwind2を位置決め 溶接玉2箇所を内、外周側のモデルサーチ検出する。 ※2スロット毎にwind位置の補正を実施。
- 3. サーチモデル位置より、径方向ピッチと周方向軸ずれ検出
- 内周側・外周側それぞれの軸中心を算出 wind4-1とwind4-2を位置決めし、 ブロブ面積により検出し良否判定する。



工程能力

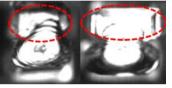
→ 揚画像



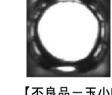
取凹冰

i像 G】

【不良品ー角残りNG】



【不良品ー玉別れNG】



【不良品-玉小NG】

品質 ID

【不良品-玉大NG】



溶接面積を2値化し、溶接部と未溶接部の 区別を行う事で玉別れ、角残りを検出

<品質>

	計測時	重	No.	1寸1±		<u> 臣 </u>	1 44	上作形刀		叩貝Ⅳ
	HIWIEI	_	110.	計測器	管理間隔	管理手法	管理者	σ, X, Cp, Cpk	備考	関係基準
			1	OK/NG判定すること	1/直(仕掛時)	チェックシート	作業者			
		1		本機						
		厂	2	マスタチェック OK/NG 判定すること/〉	1/直(仕掛時)	記録紙	班長			
		_		本機						
			3	照度チェック OK判定すること	1/直(仕掛時)	設備チェック	作業者			
		$ldsymbol{ldsymbol{ldsymbol{ldsymbol{L}}}$		本機						
	॑ �		4	一般部溶接形状	全数	設備チェック	班長			
	\forall \forall			本機						
			5	中性点溶接形状	全数	設備チェック	班長			
	\	_		本機						
	ļ(+)		6	溶接玉チェックNG(各48スロット、1~4層)	全数	P管理図	班長			
	~			本機						
	İ		7							
			8							
	<u>i</u>									

Δ4	1/19/2017	コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチェック	誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映	小坂
No.	改定日	改 定 項 目	改定理由	改定者

発行課 7] \ 電機製造2部 生技4室 大 布 16/01/08 6/02/03 6/02/08 作成日付 先 \square 坂 原 2/8/2016

系統No. - 系統図番号 ライン名 アセンブリ品番、品名

212100-0080

ステータS/A, モータ

212100-0080

690A MGステータライン

工程名 ステーション名 <2/5>

11

溶接視覚装置(一般部・中性点)

〈工程仕様〉

一般部(189点), 中性点(3点)の

溶接玉出来栄え判定のため溶接玉の画像を撮影し、 画像処理検査にて良否判定を行う。

【検査St.】 溶接視覚検査 2st

〈設備〉 <機器>は、前仕様に準ずる

NO.1 設備

設備機番 IMB-1817 設備名 溶接視覚装置

型式 容量 7.2kW ,2t

<マスタ>

メーカー名

マスタ名:NGマスタ

ワーク情報: No.20

溶接視覚判定画像チェック

工機部

溶接玉別れ、上面溶け残りNGチェック/ 溶接玉小/玉大/Gap NGチェック

〈加工(検査)条件>(溶接視覚)

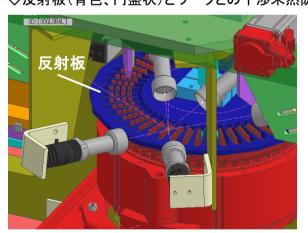
・シャッタースピート゛: 85 µ s/1ライン ・ライントリカ 周期 : 1:1

•画素数:1024×8192 ・サイクルタイム 50s

<u>〈追加仕様条件></u>(溶接視覚)

◆スロット間ギャップNG検出追加

目的:溶接異常形状による視覚2号機干渉トラブル回避 ◇反射板(青色、円盤状)とワークとの干渉未然防止対策



一般溶接視覚検査機 2号機概略図

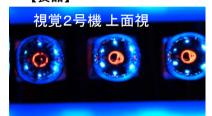
ステータS/A, モータ 〈作業方法〉

※全自動

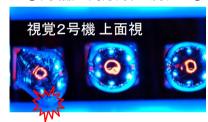
品番、品名

- 1. ワークを設備2stに搬入、溶接部に垂直に撮影する
- 2. 溶接玉視覚検査(2画像)を実施する。
- |3. 撮画の2値化処理、Windエッジ、中心を求める。
- 4. 求めた中心を基に溶接面積を検出する。
- 5. 追加するWind内の周方向溶接面積を検知する。 6. 現状のコイル層間Gap NG検出項目へ入替
- スロット間ギャップNG検出、溶接異常検査良否判 7.NGの場合は排出レーン自動排出(不良品) ※1回 NG廃却判定とする。
 - →視覚2号機 反射板との干渉防止

【良品】



【不良品ー周方向、玉流れNG】



↑溶接玉と反射板干渉状態

名称

初期流動用

重点管理指定

\$\\ \omega\$\rightarrow \omega\$\r

納入先、引当車種

トヨタ

690A

【検査アルゴリズム】

- 1. wind1内のブロブ検出 3スロット分の溶接玉よりX、Y方向のピッチを算出
- 2. 検出した基準位置よりwind2を位置決め 溶接玉2箇所を内、外周側のモデルサーチ検出する。 ※2スロット毎にwind位置の補正を実施。
- 3. サーチモデル位置より、径方向ピッチと周方向軸ずれ検出
- 4. 内周側・外周側それぞれの軸中心を算出 wind4-1とwind4-2を位置決めし、 ブロブ面積により検出し良否判定する。

◇検査結果イメージ



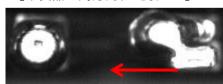
【視覚1号機、撮画像】



【良品】



【不良品ー周方向、玉流れNG】



月方向への 玉流れ状態

計測時	ī	重巾	Nο	特性		管 理 方 法		工程能力		品質 ID
口门从门口寸	=	<u> </u>		計測器	管理間隔	管理手法	管理者	σ, X, Cp, Cpk	備考	関係基準
	\triangle		1	OK/NG判定すること	1/直(仕掛時)	チェックシート	作業者			
	$^{\prime}$ L			本機						
	\Diamond			マスタチェック OK/NG 判定すること <u>〈</u> 本機	1/直(仕掛時)		班長			
	\Diamond			照度チェック OK判定すること 本機	1/直(仕掛時)		作業者			
	\oplus			一般部溶接形状 本機	全数		班長			
	(+)			中性点溶接形状 本機	全数		班長			
	\bigoplus			溶接玉チェックNG(各48スロット、1~4層) 本機	全数	P管理図	班長			
			7							
			8							

△4	1/19/2017	コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチェック	誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映	小坂
No.	改定日	改 定 項 目	改 定 理 由	改定者

発行課 電機製造2部 生技4室 作成日付





布 先

系統No. - 系統図番号 ライン名

690A MGステータライン

2/8/2016 アセンブリ品番、品名

212100-0080

ステータS/A, モータ

工程名 <3/5>

品番、品名

212100-0080

ステータS/A, モータ

11

溶接視覚装置(一般部・中性点)

全てのスロット紙がコイルとコアの間に収まっていることを コア端面からのスロット紙の出代を撮影し、 画像処理検査にてその良否判定を行う。

【検査St.】 インシュ出代検査 2st

<設備> NO.1 設備

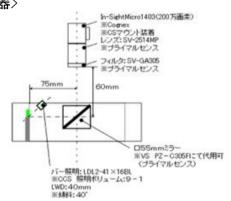
設備機番 IMB-1817

設備名 溶接視覚装置(インシュ出代視覚)

型式

容量 7.2kW ,2t メーカー名 工機部

<機器>



〈マスター〉 NO.1 マスター ワーク情報No.

マスター名 精度マスター<NG判定マスター>

(溶接視覚、イオニックNGマスター含む)

<加工(検査)条件>※初期流動にて正式判断する。

加工条件(インシュ出代視覚)

20

•シャッタースピート : 8 μ s/1ライン

・ライントリカ゛周期 : なし

·画素数:1600×1200画素(連続取込)

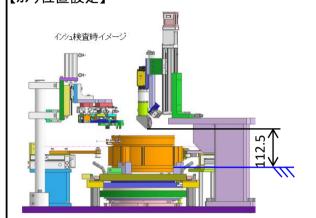
・サイクルタイム 50s

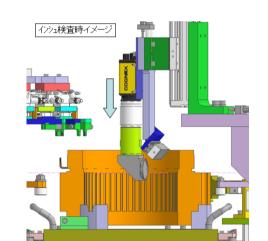
〈作業方法〉

※全自動

- 1. イシンシュ検査カメラをワーク内径側に挿入する。
- 2. ワークをインデックス撮像、検査する。(3slot×16画像)
- 3. 撮画の2値化処理、Windエッジ、高さを求める。
- 4. 出代が1.6mm以上かつ3.9mm以下: OK判定 それ以外はNG判定とする。 ※分解能:0.025mm/画素
- 6. 成形側イオニック検査へ。(NGの場合は排出レーン自動打3. 上記2. の結果よりwind1-1を位置決め

〈加工図〉 【カメラ位置設定】





名称 初期流動用

重点管理指定

トヨタ

納入先、引当車種

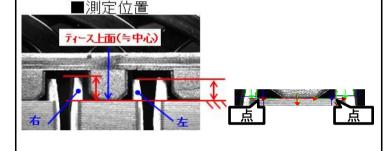
690A

【計測アルゴリズム】

1. WindO内を引き伸ばし処理を施し、スロット中心を強調させる



- 2. WindO内にて途切れない黒エッジ位置(スロット位置)を検出
- 領域内を引き伸ばし処理でコア端面位置①を強調させる
- 4. Wind1-1内にて上⇒下 黒⇒白のエッジ検出 コア端面位置①を計測する
- 5. 上記4. の結果よりwind2-1を位置決め
- 左⇒右のエッジ位置から規格内の点A・Bを検出する 6. 上記5. の点Aよりwind3-1~Wind5-1を位置決め
- 領域内の白ブロブの外接矩形(X.Y.W.H)を検出する 7. 上記2. の結果よりwind1-2を位置決め
- 領域内を引き伸ばし処理でコア端面位置②を強調させる
- 8. Wind1-2内にて上⇒下 黒⇒白のエッジ検出 コア端面位置②を計測する
- 9. 検出した高さが規格内かを判定し、OK/NG出力をする



計測時	垂	No.	特性 計測器	1	管 理 方 法		工程能力		品質 ID 関係基準
司 测时	里		計測器	管理間隔	管理手法	管理者	σ , X, Cp, Cpk	備考	関係基準
			OK/NG判定すること	1/直(仕掛時)	チェックシート	作業者			
			本機						
 	0	2	インシュ紙出代(沿面距離)		P管理図	班長			
1 \(\tau \))		1.6以上, 3.9以下 本機(1)	4/直	x−R管理図			Max/Min値を管理	
		3							
		4							
		5							
		6							
		7							
		8							
<u> </u>			<u> </u>						

△4	1/19/2017	コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチェック	誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映	小坂
No.	改定日	改 定 項 目	改 定 理 由	改定者

発行課 電機製造2部 生技4室 作成日付

7]\ 6/02/0 6/01/08 <u>6/02/0</u> \blacksquare 坂 原

配 布 先

初期流動用

♦

系統No. - 系統図番号 ライン名

2/8/2016 アセンブリ品番、品名

212100-0080

212100-0080

ステータS/A, モータ

ステータS/A, モータ

名称

重点管理指定

納入先、引当車種

トヨタ

690A

690A MGステータライン

工程名 <4/5>

溶接視覚装置(一般部・中性点)

11

〈工程仕様〉 イオニック試験器によって、成形側コイルエンドキズの有無を

検出する。

【検査St.】 成形側イオニック検査 2st

<設備> NO.1 設備

設備機番 IMB-1817

設備名 溶接視覚装置(成形側イオニック検査)

型式

容量 7.2kW ,2t メーカー名 工機部

<機器> NO.1 機器

機器名 ピンホール検査器

型式 **IONIQ** メーカー名 **ATEQ**

〈マスター〉 NO.1 マスター ワーク情報No.

マスター名

精度マスター〈NG判定マスター〉 (溶接視覚、インシュ出代NGマスター含む)

NO.1 マスター

ワーク情報No. 20

マスター名 精度マスター〈NG判定マスター〉

(溶接視覚、インシュ出代NGマスター含む)

〈加工(検査)条件>※初期流動にて正式判断する。

■測定環境条件

測定温度 25±10°C 測定湿度 50%RH以下 ■動力線(U, V, W) クランプ 測定端子クランプ圧 $0.4 \pm 0.1 MPa$

■成形側イオニック

印加電圧 成形側:11kV(表示:11±1kV)

検査時間 10s

2mm狙い(C/E部より) 端子位置

絶緣率80%以上(電圧降下20%某満) 良品判定 成形側:C/E端面

検査数 ■サイクルタイム

50秒

〈作業方法〉

※全自動

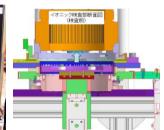
品番、品名

- 1. 動力線(U, V, W)をクランプする
- 2. 次に成形側イオニック検査用電極を上昇(前進)させる
- 3. 成形側コイルエンドの絶縁(傷)検査を行う
- 4. 成形側イオニック検査用電極を下降(後退)させる
- 5. 次に同stでの絶縁耐圧検査へ

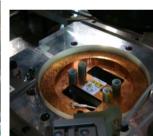
<加工図>

•測定器

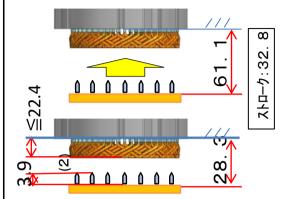






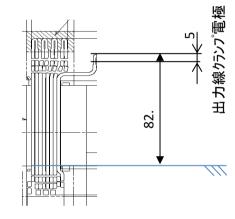


【電極位置設定】



針電極ベースから パレット座面間距離

【端子クランプ位置設定】



〈定期清掃〉

以下、項目については、フェンツ等を用いて1/直の 定期清掃を実施のこと。

- •1st,2stクランフ[°]部(1/w)
- •計測プローブ(1/w)
- 電極近辺は、フェンツ等を用いて清掃のこと(1/直) (ほこりを介してイオニック誤判定につながるため)
- ・除湿機タンク(1/直)
- 〈日常点検〉
- ・日常点検チェックシートに基づき確認のこと。
- 給油指示票に基づき実施のこと。
- ・除湿機を再起動のこと。(1/D)

計測時		No.	特性		管 理 方 法		工程能力		品質 ID
百1次]1寸	E	i NO.	計測器	管理間隔	管理手法	管理者	σ , X, Cp, Cpk	備考	関係基準
	$\overline{\ }$	1	OK/NG判定すること	1/Y	記録紙	班長			
	$^{\prime}L$		本機						
	Δ	2	マスタチェック OK/NG 判定すること 🛕	1/直(仕掛時)	チェックシート	作業者			
	$^{\prime}L$		本機						
	$\widehat{+}$	3,	コイルエント゛ヒ゜ンホール(DC11000V印加)	全数	P管理図	班長		(印加電圧:11±1kV)	
I Y I	$^{\!$		組織率80%以上(電圧降下20%未満) 本機						
	$\widehat{\oplus}$	4	測定温度 25±10℃	1/直(仕掛時)	条件管理チェックシート	作業者			
	$^{\vee}$ L		本機(0.1)						
	4	5	測定湿度 50%RH以下	1/直(仕掛時)	条件管理チェックシート	作業者			
i i	$^{\vee}$ L		本機(0.1)						
			ハント・イオニック検査(DC12000V印加) 放電なきこと	1/H	チェックシート	班長		(印加電圧12±1kV)	
	▼∟		△ オフラインイオニック						
		7							
	\vdash								
		8							
i								l	

△4	1/19/2017	コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチェック	誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映	小坂
No.	改定日	改 定 項 目	改定理由	改定者

発行課 電機製造2部 生技4室 作成日付

品番、品名

<5/5>

吉 6/02/08 \blacksquare



7]1

坂

布 先

初期流動用

系統No. 一系統図番号 ライン名

690A MGステータライン

工程名 ステーション名

2/8/2016 アセンブリ品番、品名

212100-0080

ステータS/A, モータ

ステータS/A, モータ

重点管理指定

\$\times \times \

納入先、引当車種

トヨタ

690A

名称

溶接視覚装置(一般部・中性点)

〈工程仕様〉

11

相間絶縁耐圧を測定し、

コイル間でピンホールがないことを確認する。

【検査St.】 絶縁耐圧 2st

<設備> NO.1 設備

設備機番 IMB-1817 設備名 溶接視覚装置

型式

容量 7.2kW ,2t メーカー名 工機部

<機器> No. 1機器

機器名 耐電圧試験器 型式 TOS5050A メーカ名 KIKUSUI

〈マスター〉 NO.1 マスター マスターNo. マスター名

〈加工(検査)条件〉※初期流動にて正式判断する。

■出力線(U, V, Wクランプ)

測定端子クランプ圧 0.4±0.1MPa

■検査条件

規定電圧値 AC2400V 電圧入力部 U, V, W 電圧波形 正弦波 印加時間

■サイクルタイム

50秒

〈作業方法〉

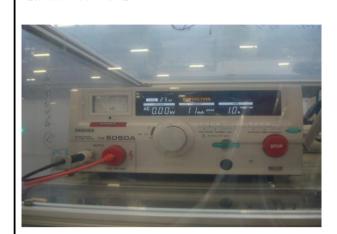
※全自動 1. 成形側イオニック終了後

※出力線(U, V, W)をクランプした状態

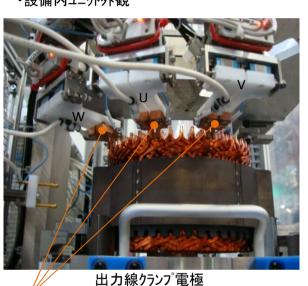
- 2. 本St.にて相間絶縁耐圧検査を行う
- 3. 出力線(U, V, W)をアンクランプする
- 4. パレット位置決め解除する
- 5. パレット搬出する

〈加工図〉 【設備全体概要】

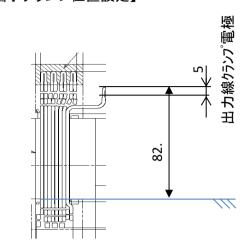
212100-0080



・設備内ユニット外観



【端子クランプ位置設定】



誤記訂正 初期流動期間中の検討結果を反映

改定理由

小坂

改定者

<品質>

△4

No.

改定日

測時 重	No.	特性 計測器	佐 田即居	管理方法	佐田	工程能力	/#. **	品質 ID 関係基準
		計測統 計劃。2015年1月1日 (大田) 1987年1月1日 (大田) 1987年1日 (大田) 1987年1日 (大田) 1987年1日 (大田) 1987年1日 (大田) 1987年1日 (大田) 1987年1日 (大田)	管理間隔	管理手法	管理者	σ, X, Cp, Cpk	備考	関係基準
·	1	对地絶縁耐圧(対地BDV)	1/直	条件管理	班長			
\sim \Box		対地絶縁耐圧(対地BDV) 印加電圧 200V 本機(0.1kV)		チェックシート				
	2							
	3							
	4							
	5							
	6							
	7							
	8							
	8							

1/19/2017 □コイルエンド、ピンホール、フィルター定期清掃インターバル、マスタチェック

改定項目