

NC加工シミュレーションに基づく

機械制御システム

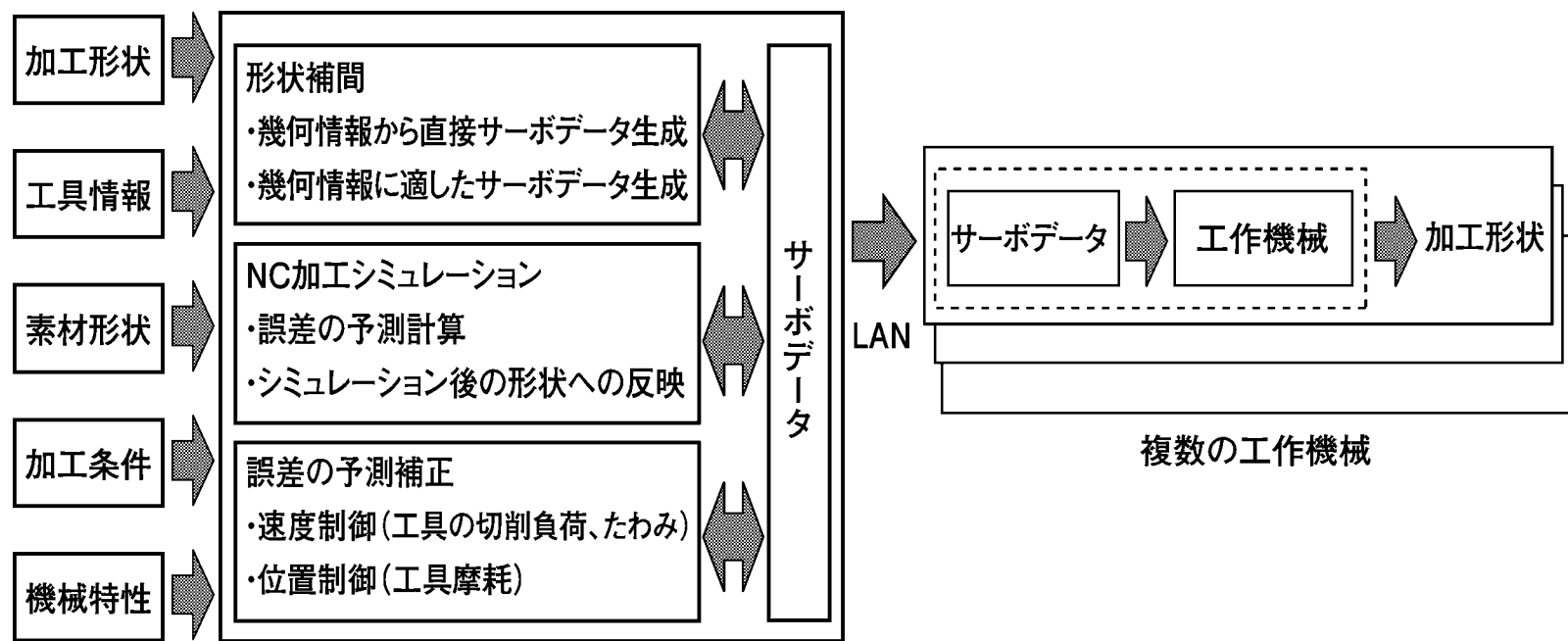


図1 NC加工シミュレーションに基づく機械制御システムの構成図

世界中で価格競争が続けられるローエンドな工作機械に対し、ハイエンドでは日本の優位性が維持され、中国や韓国、台湾などの追従を許さない状況にある。これは日本の数値制御（NC）技術の向上と知能化によるところ大きい。ここでは、日本の工作機械の優位性を維持するため、CAMとNCだけでなく、NC加工シミュレーション技術を統合した次世代の加工システムの一手法について紹介する。

工作機械の発展とNC制御技術の向上により、さまざまな誤差要因に対する補償が重要になってくる。これらの例として、実加工時における工具の熱膨張、たわみ、摩擦に起因する誤差と、いったん時間的変化を伴う誤差要因が挙げられる。これに対応するには、高精度な加工シミュレーションにより誤差を求めて誤差補正を行うか、リアルタイムに測定し、サーボデータに補正をかける必要がある。

NC加工技術と加工システムの現状と課題点

このようにNC工作機械は著しい進歩を遂げ、NC制御装置の出力であるサーボデータは格段の

うに加工の高精度化が進むと、さまざまな誤差要因に対する補償が重要になってくる。これらの例として、実加工時における工具の熱膨張、たわみ、摩擦に起因する誤差と、いったん時間的変化を伴う誤差要因が挙げられる。これに対応するには、高精度な加工シミュレーションにより誤差を求めて誤差補正を行うか、リアルタイムに測定し、サーボデータに補正をかける必要がある。

NC加工技術と加工システムの現状と課題点

このようにNC工作機械は著しい進歩を遂げ、NC制御装置の出力であるサーボデータは格段の

NC加工シミュレーションによる誤差の予測については、工具の切削負荷や工具のたわみ、摩擦を対象として研究を進めている。同研究では、高速処理を行うためにNC加工シミュレーションを用いて予測を行っており、得られた加工終了時の形状に誤差を再現すると同時に色により再現し、予測される誤差量の可視化を行っている。図2は半径50mmの円筒から直径10mmのフラットエンドミル（2枚刃）を用いて半径方向に1mm、高さ方向に5mmで反時計回りに円弧で輪郭加工した際の、NC加工シミュレーション後の表示形状の外周部の拡大図を示している。この時、工具の突き出し量80mm、主軸回転数毎分4000回転で、送り速度を毎分50mmとした。図2(a)は現在一般的に用いられている工具を剛体とした場合のNC加工シミュレーション後の形状の輪郭。図2(b)は開発した工具のたわみを組み込んだNC加工シミュレーション後の形状の輪郭を拡大表示した図である。図2(b)より、加工後の形状に工具のたわみによる削り残しを再現できていることが確認できる。

誤差の予測補正システムの試作と今後の課題

提案する誤差の予測補正手法を検証するため、立型マシニングセンターを用いて、切削負荷と工具のたわみ、摩擦に起因するNC加工シミュレーションに基づく機械制御システムの試作を行った。工具のたわみや切削負荷の誤差の予測補正は、切削速度制御により補正

NC加工シミュレーションによる誤差の予測については、工具の切削負荷や工具のたわみ、摩擦を対象として研究を進めている。同研究では、高速処理を行うためにNC加工シミュレーションを用いて予測を行っており、得られた加工終了時の形状に誤差を再現すると同時に色により再現し、予測される誤差量の可視化を行っている。図2は半径50mmの円筒から直径10mmのフラットエンドミル（2枚刃）を用いて半径方向に1mm、高さ方向に5mmで反時計回りに円弧で輪郭加工した際の、NC加工シミュレーション後の表示形状の外周部の拡大図を示している。この時、工具の突き出し量80mm、主軸回転数毎分4000回転で、送り速度を毎分50mmとした。図2(a)は現在一般的に用いられている工具を剛体とした場合のNC加工シミュレーション後の形状の輪郭。図2(b)は開発した工具のたわみを組み込んだNC加工シミュレーション後の形状の輪郭を拡大表示した図である。図2(b)より、加工後の形状に工具のたわみによる削り残しを再現できていることが確認できる。

誤差の予測補正システムの試作と今後の課題

提案する誤差の予測補正手法を検証するため、立型マシニングセンターを用いて、切削負荷と工具のたわみ、摩擦に起因するNC加工シミュレーションに基づく機械制御システムの試作を行った。工具のたわみや切削負荷の誤差の予測補正は、切削速度制御により補正

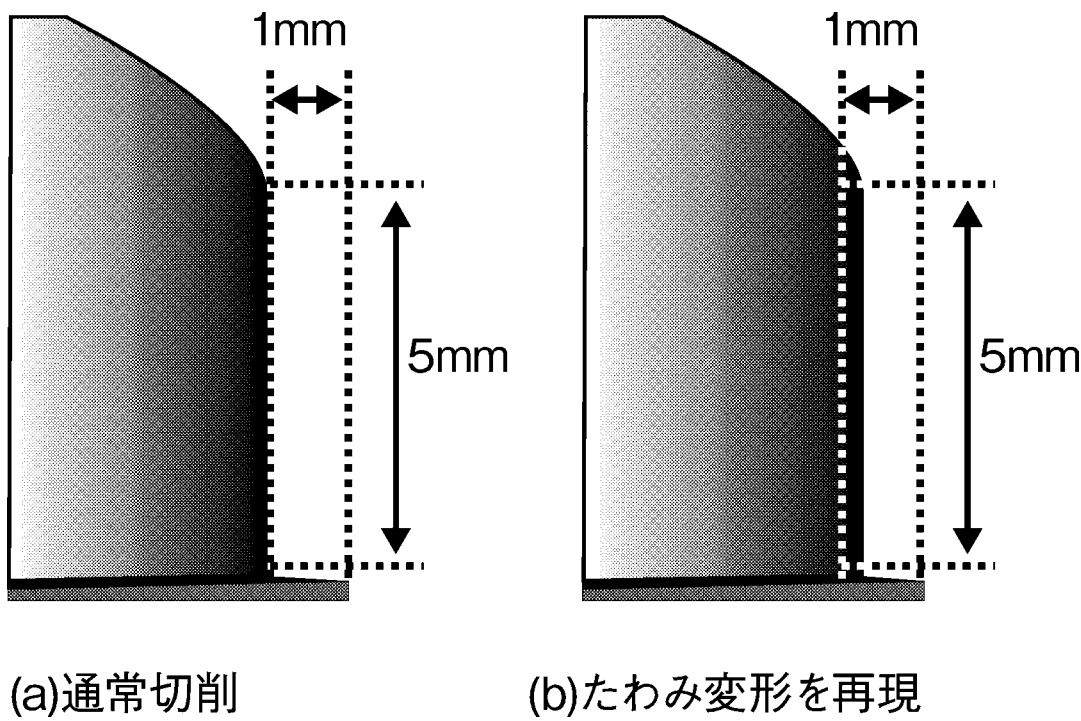


図2 NC加工シミュレーション後の形状

NC加工シミュレーションに基づく機械制御システムの提案

NCプログラムを利用することによる幾何情報の劣化と加工誤差の補償に対応する一手法として、筆者らはNC加工シミュレーションに基づく機械制御システムを提案している。図1は提案するシステムの構成図である。加工対象形状の幾何情報から形状に直接生成する形状補間とともに、このデータから加工中の誤差を予測するNC加工シミュレーション、そして得られた誤差から補正制御

み補間前加減速処理が行われているが、幾何情報が劣化したNCプログラムの点群からの幾何情報の再現（形状予測）は不可能である。

する予測補正の三つの機能から構成されている。提案システムでは、NC制御装置は基本的な手動運転機能とサーボデータを元に工作機械を駆動する機能およびHMI（ヒューマン・マシン・インターフェース）機能のみを有することで、自動運転においては制御機能を果たす、サーボデータをサーボモーターに配信するクライアントとなる。そして、提案するシステムをサーバに配置し、工作機械ごとに適切な機械特性などのパラメータを与えてサーボデータ生成することによって、どのような特性を持った工作機械であっても、同じ精度で加工することが可能となる。これまでの研究で、形状補間は最新のコンピュータ数値制御（CNC）のNURBS補間や先読み予測制御機能と比較して優位性を持つことを確認している。

この広告は、中村留精密工業株式会社の製品と技術を紹介しています。上部には様々な精密加工された部品が並べられています。中央には「Innovation Technology」という大きな文字があり、その下には「New」という星形のマークがあります。右側には、Nakamura-TomeのNTJ-100という大型の加工機が写っています。下部には、会社名「中村留精密工業株式会社」が大きく表示されており、その下には「新たな価値観の創造」というスローガンと「時代の変化に俊敏に対応する中村留の複合加工機」という説明があります。また、会社情報として「本社〒920-2195 石川県白山市熱野町口-15番地」や「TEL 076-273-1111」などの連絡先が記載されています。右下には「JIMTOF2012」のロゴと「2012年11月1日～11月6日 東京ビッグサイト」の開催情報が示されています。