
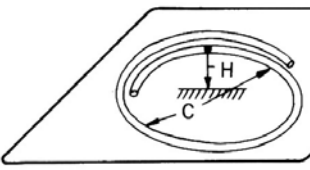
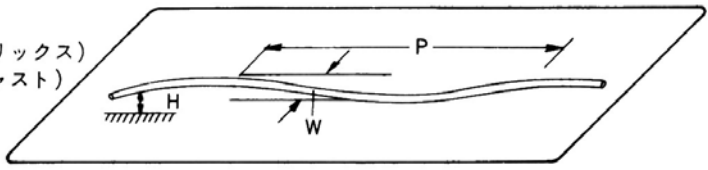
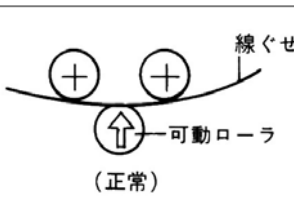
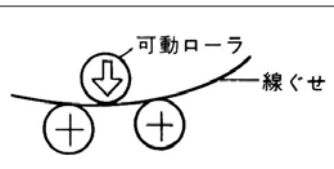
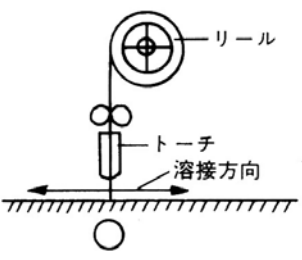
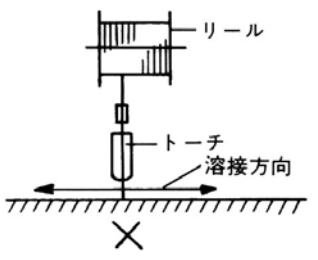


欠陥名称	No. 3-6	解説	
	ビード蛇行		

原因	対策
<p>1. 使用ワイヤ自体の線ぐせが大きい</p>	<p>1. 使用ワイヤがスプール巻かペイルパック（振り入り）かによりワイヤ自体の線ぐせが異なるので注意。いずれもヘリックス（Hmm）が100mm程度以上になれば線ぐせが大きいと判断（図1、図2）</p>
<p>2. ワイヤ矯正が正しく作用していない</p> <div style="display: flex; align-items: center;">  <div style="margin-left: 10px;"> <p>H:立上り(ヘリックス) C:自由径(キャスト) P:ピッチ W:横曲り量</p> </div> </div> <p style="text-align: center;">図1. スプール巻ワイヤ</p>	<p>2. スプール巻の場合は、チップより引出されるワイヤが方向一定で500mmφ~800mmφの自由径になるよう調整（図1）</p> <div style="display: flex; align-items: center;">  </div> <p style="text-align: center;">図2. ペイルパック（振り入り）ワイヤ</p>
<p>3. ワイヤ矯正の方向が正しくない</p>	<p>3.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  <p>(正常)</p> </div> <div style="text-align: center;">  </div> </div>
<p>4. 溶接線とワイヤの線ぐせ方向が直交している</p>	<p>4.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  </div> <div style="text-align: center;">  </div> </div>
<p>5. コンジットの曲がり強い。また、ロボットの手首動作によりコンジットのうねり動作が激しい</p>	<p>5. ア. 剛性の強いコンジットに替え、かつ曲率を300R以上（ワイヤ径1.2φの場合）にする イ. ロボット用トーチの直上に矯正器を取付けワイヤ送給最終段でのワイヤ矯正を行う</p>