

"% \$x ,/æ Ü – å _ > E • Ü%T5 D š •/i

Coating Weight Control Technology IN Multipurpose Coating Line

#ã5 • M4{(Ichiro Tanokuchi) å i Ō7•(Takao Ikenaga) § V 4 4{ (Shinjiro
n b Murakami) µihac

given uniform coating weight even during thin-film coating by applying the Elasto-hydrodynamic lubrication theory. This model can evaluate the apartment negative gap ^{between the pickup roll and the application roll with nip pressure,} and has considered almost all the factors that influence the coating weight. After applying this model to MCL operation, "sufficient results for all products have been obtained. The precise and automatic coating weight control is made possible, and the operation of MCL is stabilized.

(c)JFE Steel Corporation, 2003

Synopsis :

The multipurpose coating line (MCL) was started in January 1991 at Mizuahima Works. The products of MCL are thin-film coated steels, and the thickness of the coated film is

多目的塗装ラインにおける付着量制御技術*

川崎製鉄技報
26 (1994) 1, 39-43

Coating Weight Control Technology in Multipurpose Coating Line



要旨

水島製鉄所で1991年1月から稼動した多目的塗装ライン(MCL)で生産している薄膜塗装製品は、ウエット膜厚3~13 μm という薄膜であり、従来のロールコーラの付着量制御モデルでは高精度自動制御が困難であった。このため著者らは、弹性流体潤滑理論を用いて、付着量制御モデルを構築した。

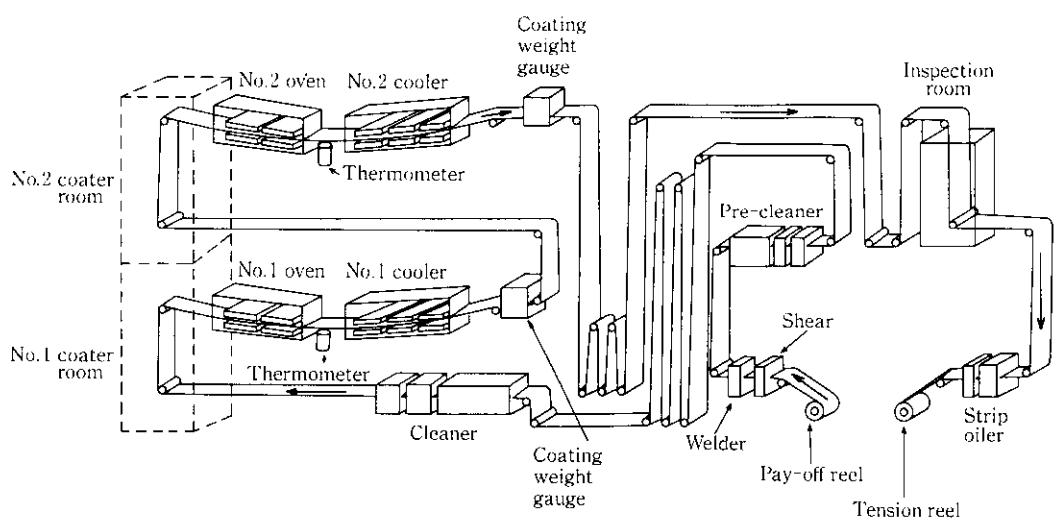


Fig. 1 Layout of MCL

Table 1 Basic specification of MCL

Production capacity	12 500 t/month	Process controller	Coating weight controller
---------------------	----------------	--------------------	---------------------------

Table 2 Feature of MCL products and depth profile model

Products	Antifingerprint steel sheet (organic type)	Antifingerprint steel sheet (inorganic type)	Self-lubricant steel sheet	Thin organic composite resin steel sheet
----------	---	---	----------------------------	---

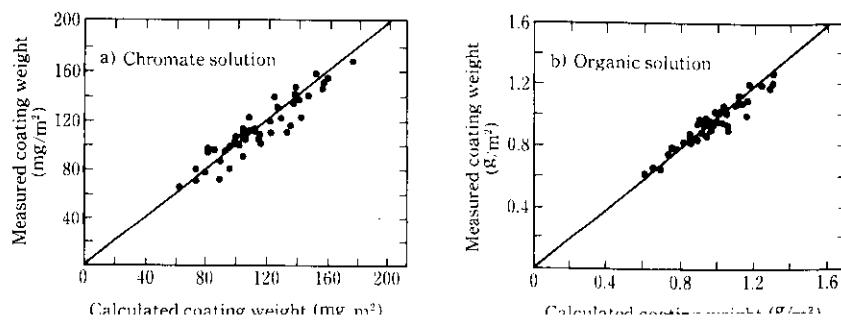


Fig. 6 Comparison of measured coating weight with calculated values

すにすりぬけてしまうリーク量 q_L について、Wilkinson⁴⁾によると
 $q_L = \lambda h_{AS} (V_A - LS)$ (5)

なる関係がある。 λ は係数である。

ここで、(1)式と同様にして h_{AS} は次式となる。

$$h_{AS} = 3.1 w_{AS}^{-0.2} \mu^{0.6} V_{AS}^{0.6} E_{AS}^{-0.4} R_{AS}^{0.6} \quad \dots \dots \dots (6)$$

$$w_{AS} = N_A / B$$

$$V_{AS} = (V_A - LS) / 2$$

$$\frac{2}{E_{AS}} = \frac{1 - \nu_p}{E_s}^2 + \frac{1 - \nu_A}{E_A}^2$$

$$R_{AS} = R_A R_S / (R_S + R_A)$$

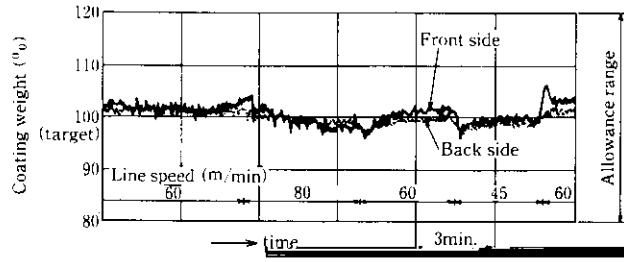


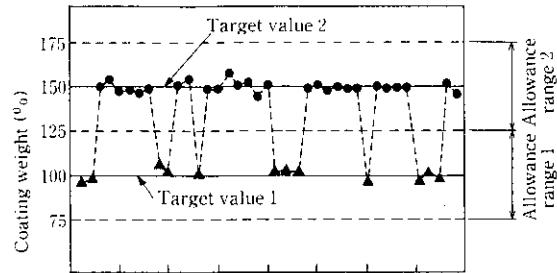
Fig. 7 Chart of coating weight when line speed is changed with only feed forward control

している以外は(1)式と同じ定義である。

ストリップ上の流量 q_S は

$$q_S = q_A - q_L \quad \dots \dots \dots (7)$$

のである。ライン速度が変化しても付着量はほとんど変化しておらず、モデルによるフィードフォワード制御が精度良く動作していることが分かる。また、バックアップロールが無く、板とアプリケ



Order of coils

Fig. 9 Coating weight distribution when target value is changed in series of coating

(+) 付着量目標値が单なる製品をフィードフォワード制御のみで同

下のとおりである。

(1) 弹性流体潤滑理論を応用し、付着量に影響を及ぼすと考えられる塗料の粘度、濃度、ロール周速、ニップ圧、ゴムの弾性、ライン速度等ほとんど全ての要因を取り込んだ理論的付着量モデル(9)式を開発した。

$$M = \frac{3.1 c \gamma \mu^{0.6}}{LS} \left\{ \frac{\alpha \left(\frac{V_A}{V_p} \right)^\beta}{1 + \alpha \left(\frac{V_A}{V_p} \right)^\beta} w_{PA}^{-0.2} E_{PA}^{-0.4} R_{PA}^{0.6} \right.$$

$$\times \left(\frac{V_p + V_A}{2} \right)^{1.6} - \lambda w_{AS}^{-0.2} E_{AS}^{-0.4} R_{AS}^{0.6} (V_A - LS)^{1.6} \right\}$$

(2) この付着量制御モデルは、MCLで生産している全ての品種に対して幅広い塗装条件で精度が高いことを確認した。このモデル

一チャンスに製造したときの付着量をコイルの塗装順にしたがって

ルでロールコーラーでの塗装状態を精度良く定量的に評価するこ