## 技術展望・技術解説

# 日本アルミニウム協会賞 令和3年度技術賞受賞 冷間圧延板上の超軽勾配凸欠陥の検出技術\*

藤森 崇起\*\*

## Technology of Detecting Micro-Convex Defects on the Cold-Rolled Aluminum Strips\*

Takayuki Fujimori \*\*

### 1. はじめに

アルミ冷間圧延板の表面品質に対する要求は益々高 まっており、高さ1 µm 程度かつ直径1.0 mm 以上の緩 やかな勾配をもつ凸部を欠陥として検出することが要 求されている。このような欠陥はその勾配が緩やかゆ えに通常の照明で陰影を形成することが難しく、既存 の表面検査機での検出は困難である。また、冷間圧延 板に形成される欠陥は圧延ロールの表面欠陥に起因し たものが大半であり、これらは圧延ロール回転周期で 発生する。ゆえに冷間圧延板の表面検査においては, 最低でも圧延ロール周長の2倍以上かつ板幅全域、概 ね長さ4m×幅2mという大面積を高速に検査するこ とが求められる。このような検査要件では、精密形状 計測を得意とするレーザーマイクロスコープなどを適 用することもできない。この課題を解決するため, CMOSエリアカメラとLED 縞照明を用いた超軽勾配凸 欠陥の高速検出技術開発に取り組んだ。

### 2. 超軽勾配凸欠陥の特徴

今回の検出対象とする超軽勾配凸欠陥および、比較 のため勾配が標準的な表面欠陥(以後,通常欠陥)を市 販のレーザーマイクロスコープで観察した一例をFig.1



Fig. 1 Visualization results of micro-convex defects and normal defects using a laser microscope.

本稿は、アルミニウム、29, No.115 (2022)、11-14 に掲載。 This paper has been published in the Aluminum, 29, No.115 (2022), 11-14.

株式会社 UACI R&D センター 第二研究部 Research Development  ${\rm I\!I}$  , Research & Development Division, UACJ Corporation



Micro-convex defect



Normal defect

ラを使用)。このLED 縞照明は明暗の周期が正弦波特

性をもつよう設計されているため、取得画像には板表

面と照明との距離に応じた縞模様が形成される。つま

り、対象の板表面が完全に平坦な場合は一定周期の完

全に平行な縞模様が描写されるが、板表面に形状変化

があった場合、その部分の縞模様は湾曲して描写され

る。よって、今回の検出対象である超軽勾配凸欠陥に

おいても欠陥部の縞模様が湾曲した画像が得られると

期待できる。Fig. 4に実際にLED 縞照明を用いて取得

した画像を示す。画像中央部が超軽勾配凸欠陥の存在

箇所であるが、対応する箇所の編模様が期待どおり湾

曲していることがわかる。

Fig. 2 Acquisition image comparison in general imaging method of micro-convex defects and normal defects.

に示す。両者ともに欠陥の高さはおよそ1µmと同レベ ルである一方で、通常欠陥はその直径が約0.5mm、超 軽勾配凸欠陥はその直径が約2mmとなっており、勾 配が両者で大きく異なることが目視と数値の両面から わかる。また、両者の表面を一般的なマシンビジョン 用LEDバー照明およびエリアカメラで撮影したものを Fig. 2に示す。通常欠陥は明瞭に欠陥部が描写されて いるが、超軽勾配凸欠陥は全く可視化されていないこ とがわかる。これは、先述のとおり対象の欠陥が緩や かに勾配した形態であるため、通常の照明環境では欠 陥部の陰影を画像上に描写することが困難なことに起 因する。

#### 3. 超軽勾配凸欠陥の検出技術概要

#### 3.1 画像取得方法

前述のとおり,超軽勾配凸欠陥は緩やかな勾配を もつことが特徴であり,一般的な画像取得方法での可 視化は難しい。そこで,本検討ではFig.3に示すよう にLED 縞照明を用いた画像取得を試みた(カメラは一 般的なマシンビジョン向けモノクロCMOSエリアカメ



Fig. 3 Image acquisition method using stripe light.

<mark>⊱ 5mm →</mark>

Fig. 4 Acquired image using stripe light.

#### 3.2 画像処理方法

Fig. 4に示す画像から, 縞模様の湾曲部のみを検出す る画像処理ができれば、超軽勾配凸欠陥が検出可能と なる。縞照明を利用する場合、一般的には良品で得ら れる縞パターン画像を予め準備しておき、被検体から 取得した画像との差分から異常部を検出する方法があ るが、冷間圧延板はその場所毎に固有の板形状を保有 しているため、事前に準備した良品画像との差分比較 は必ずしも適用できない。また、別の手法として位相 シフト法のように縞の位相を変化させた複数枚の同一 視野画像から異常部を検出する方法もあるが、大面積 を検査するには膨大な画像が必要となり、検査速度の 観点からも不適である。そこで、今回は一枚の取得画 像から直接良品画像を予測生成し、両者の差分から欠 陥部を検出することを試みた。Fig. 5に今回考案した 画像処理プロセスの全体像を示す。(a) は取得まま画像 であるが、これを二次元フーリエ変換によって周波数 成分として表現したものが(b)のパワースペクトルで あり,縦方向に横縞成分,横方向に縦縞成分が表現さ れている。縞照明はカメラに対して横縞を照射するよ う配置しているため、板表面に欠陥が存在しない場合、 取得画像を形成する周波数は横縞の低周波成分が支配 的となる一方で、 欠陥部は縞模様の歪みとして表現さ れるため、斜めや縦方向の高周波成分として表現され る。そこで、(c) に示すように横縞成分は低~中周波, 縦縞成分は低周波のみを残存させる楕円形の周波数フ

ィルターを設計し、取得画像にこのフィルターを適用 することで、板表面に欠陥が存在しなかった場合に得 られたと考えられる良品画像を予測生成することを試 みた。(d) は周波数フィルターによって生成した予測良 品画像であるが、画像中央部の湾曲が無くなり、超軽 勾配凸欠陥が存在しなかった場合に得られると考えら れる縞パターンが得られていることがわかる。この予 測良品画像と取得画像を差分後、二値化処理した画像 が(e)に示す検出結果であり、取得画像のうち縞模様 が湾曲した部位が漏れなく検出できていることがわか る(上からそれぞれ被検体画像中の縞模様の凹部(明部 が欠けた部分), 凸部(明部が突出した部分), 凸部, 凹 部に対応)。

#### 4. 小型検証機による冷間圧延板の模擬検査

冷間圧延板に形成される欠陥は圧延ロールに起因し たものが大半であるため、ロール回転周期と欠陥の発 生周期は原則一致する。また、周期的でない欠陥のほ とんどは、段取りやハンドリング時にコイル外周部に 意図せず付与される扱い疵など、製品部分には存在し ない欠陥であるため,実際の検査では周期的に発生す る欠陥のみを検出することが求められる。そこで、実 際の検査を想定し、周期的な欠陥を検出するための小 型検証機を製作し、模擬検査を実施した。小型検証機 はFig. 6に示すように既設プロセスの一部分に対して,



Fig. 5 Overview of the image processing.

#### (e) detected result



Fig. 6 Test equipment using developed technology.



Fig. 7 Result of defects detection using by developed technology.

幅方向に可動可能なLMガイド上に前述のカメラと縞 照明を設置し、任意の幅位置における板表面画像を連 続取得可能なものとした。模擬検査で使用したコイル は欠陥発生位置を把握済みのテスト用コイルとし、欠 陥の存在する幅位置、および欠陥の存在しない幅位置 でそれぞれ圧延ロール2周分+ a の画像を取得した。 画像処理においては、検出した欠陥のうち、圧延ロー ル回転周期で存在するもののみを残存させる処理を追 加した。Fig. 7に検査結果を示す。欠陥の存在する幅 位置においては適切に周期欠陥を検出しつつ、欠陥の 無い幅位置においては誤検出もないことから、開発技 術およびそれを用いた模擬検査装置の優れた欠陥検出 能力が示されたといえる。

#### 5. おわりに

冷間圧延板に存在する超軽勾配凸欠陥の検出技術と して、CMOSエリアカメラとLED 縞照明を用いた画像 取得および、取得画像から良品画像を予測生成する方 法を提案し、模擬テストにおいても優れた検出能力が 示された。一方で本技術は一般的なCMOSエリアカメ ラを使用していることもあり、1ユニット(1カメラ+1 照明)あたりの有効視野サイズはおよそ80 mm程度で ある。冷間圧延板は製品によっては板幅が2000 mmを 超えることもあるため、1ユニットで実際の検査を実施 することは現実的とはいえない。現在はこの問題を解 決するため、ユニット数およびその運転制御の最適化 を検討しており、本技術の実プロセスにおける戦力化 を進めている。



藤森 崇起(Takayuki Fujimori) (株)UACJ R&D センター 第二研究部