技術論文

# 連続鋳造鋳型直下での鋼の磁気変態を活用した電磁センサーの開発

### Electromagnetic Sensor Just below Continuous Casting Mold by Using Magnetic Transformation of Steel

政 樹

健 彦

原 田 賔\* 嶋 悵 Masaki NAGASHIMA Hiroshi HARADA 山名正哲 藤 Takehiko TOH Masanori YAMANA

野 智 弘 솤 Tomohiro KONNO

抄 録

・鋳型短辺直下において鋳片表面が磁気変態することに着目し、鋳片表面温度を電磁気的に測定するセ ンサーを検討した。提案した電磁センサーは鋳片表面に印加した磁力線が、鋳片表面の磁性、すなわち、 表面温度によって変化することを利用したもので、磁力線の変化を誘導起電力として検出し、誘導起電力 と表面温度との関係式を用いて表面温度を推定する。実験室にてセンサーの原理を検証した後に、鋳型 短辺ロール直下にセンサーを設置しプラントテストを行った。その結果,高温水蒸気雰囲気下においても 測定可能で、鋳型内流動、凝固状況を総合的に診断できることがわかった。

#### Abstract

Electromagnetic sensor to measure the slab surface temperature of narrow face by using the magnetic transformation just below CC mold has been proposed, noticing that the narrow face of slab has been cooled below Curie temperature at the beneath of mold. The principle of the proposed sensor is that the imposed magnetic field on the slab surface is governed by the electromagnetism of slab surface, in other words, slab surface temperature and the induced electric voltage due to the change of imposed magnetic field is measured to estimate the slab surface temperature by using the relationship between electric voltage and surface temperature. As preliminary experiments, laboratory experiments have been performed to clarify the relationship between the temperature and induced electric voltage, when AC magnetic field has been imposed on the slab surface. Moreover, plant tests have been conducted by installing the sensor just below the narrow face of mold to show that the proposed sensor could measure surface temperature under severe conditions and comprehensively evaluate the fluid flow and solidification behavior in CC mold.

#### 緒 言 1.

鋳型内流動は鋳造安定性や鋳片品質に大きく影響を及ぼ す。図1に示すように鋳型内に注入された溶鋼流に偏りが 生じ、溶鋼流が凝固シェルに衝突する際、凝固シェルの再 溶解が顕著となると局部的な凝固シェル厚が不足し、シェ ル成長不足による短辺ロール直下のバルジングやブレーク アウトと呼ばれる操業トラブルを招くことがある。加えて, 偏流はストランド内下降流速の増長による気泡系内部欠陥 やメニスカス反転流速の増長によるパウダー巻込み等の原 因となる。そのため、ノズル吐出流を適切に制御すること や浸漬ノズル内の非金属介在物付着抑制に加えて、偏流発 生後の検知技術および操業対応による鋳片欠陥や操業トラ





ブルの抑制が必要となる。一般的な偏流検知技術としては, 銅板短辺に配置した熱電対のピーク温度から一定割合の部 分をメニスカス位置として両短辺の差異を偏流指数として 検知する手法や,銅板短辺の給排水温度と給水流量から求 めた熱流束の差異を偏流指数とする手法などがあるが<sup>1,2</sup>, ストランド内に侵入する偏流の検知はいずれの手法も困難 である。

そこで、ストランドでの偏流を検知する手法として、偏 流が発生した場合にシェルの再溶解またはシェル成長速度 に差異が生じ両短辺の鋳片温度が変化すること、併せて、 鋳型短辺直下の強冷却により鋳片表面が磁気変態すること に着目し、鋳型直下の高温水蒸気雰囲気下においても安定 的に鋳片表面温度の測定が可能な電磁センサーについて検 討した<sup>3.5)</sup>。

# 電磁センサーの原理と実験室実験による原理 の検証

スラブの連続鋳造の場合,ストランドにおいて長辺側は 鋳型直下から最終凝固位置近傍まで多数のロールで支えら れているが,短辺側は鋳型直下に設けられた数本のロール で支えられているに過ぎない。そのため,鋳片短辺部の冷 却は長辺側からの冷却に頼らざるを得ないため,鋳型直下 で強冷却を行うのが一般的である。そのため,図2に模式 的に示すような温度パターンとなる。ここで注目すべきは 鋳片表面温度(Ts)が一旦 Curie 点(Tc)下まで温度が低下 した後,復熱により上昇する点である。Curie 点は磁気変 態点であり,Curie 点を境に強磁性から常磁性へ,さらに 高温では非磁性へと変化する。

そこで図3に示すように鋳片表面に交流磁場を印加する と、Curie 点よりも十分高温では、真空中と同様に印加され た磁場は広がりながら対象物の内部まで侵入する(図3中 破線)。一方、表面が磁性を帯びるとその部位に磁場が集 中することになり(図3中実線)、磁力線の大幅な変化をも たらすことになる。この磁力線の変化は鋳片表面温度、す なわち、鋳片表面の磁性によって決まる。そのため、磁力 線の変化を別に設けたコイルで検出し、別途定めた誘導起 電力と鋳片表面温度との関係式を用いて鋳片表面温度を測 定する。

図4に電磁センサーのシステム構成を示した。電磁セン サーはソレノイド状の励磁コイルと検出コイルから構成さ れ、励磁コイルの前面に検出コイルが設置されている。コ イルー式はステンレス鋼製円筒ケースに収納してセンサー とし、円筒ケース内は乾燥空気で強制冷却した。励磁コイ ルには定電流アンプを用いて低周波の交流電流を通電し、 交流磁場を鋳片表面に対し垂直に印加した。なお、検出コ イルの電圧信号はローパスフィルターを介してノイズを除 去するとともに、ロックインアンプを用いて励磁電流と同 じ周波数成分のみを検出した。



Distance from meniscus (m)



Schematic view of slab surface temperature profile at narrow face during casting



図3 電磁センサーの構成と表面温度による磁力線の変化の 模式図

Schematic view of the proposed electromagnetic sensor and the change of magnetic field line due to slab surface temperature



Measurement system of electromagnetic sensor

製作した電磁センサーの原理を検証するため実験室で実 験を行った。具体的には、鋳片サンプルを加熱炉に装入し 1300℃まで加熱後にとりだし、加熱した鋳片サンプルの上 方に前述した電磁センサーを配置した。また、鋳片サンプ ル表面下約1mmの位置に熱電対をセットし、鋳片サンプ ルの温度と検出コイルの電圧変化を測定した。測定結果の 一例として、センサーと鋳片間の距離が30mmの結果を図 5に示した。高温側とCurie点よりも低温側においては、 検出コイルによって測定された電圧がほぼ一定であるが、 図5中矢印で示した範囲において電圧が変化していること がわかる。そこで、その矢印で示した範囲について、多項



図5 スラブ表面温度と検出コイルによって測定された誘導 起電力との関係

Relationship between slab surface temperature and induced electric voltage of secondary coil



図6 スラブ表面温度と検出コイルの誘導起電力との関係に 関する近似式

Approximated curve about the relationship between induced electric potential of secondary coil and surface temperature



図7 鋳造中の電磁センサー本体温度の時間変化 Successive change of sensor temperature during casting

式近似を行い電圧と鋳片表面温度の関係式を求めた(図 6)。(1),(2)式に示す三次式で実験結果を再現することが できる。次章で述べるプラントテストにおいては,(1),(2) 式を用いて電圧測定結果から鋳片表面温度を推定する。

$$V = Z - Z_0$$
(1)  

$$T = -20065V^3 + 8752.8V^2 - 1390.8V + 858.8$$
(2)  

$$R^2 = 0.9967$$
(3)

ここで, T:温度 (degree), Z:電圧 (V), Z<sub>0</sub>:非磁性域で の検出コイル電圧 (V)。

# プラントテストによる電磁センサー測定結果 と考察

前述した電磁センサーを鋳型短辺ロール直下に設置し た。電磁センサーはステンレス鋼製円筒容器内に格納し, かつ内部はエア冷却を行う構造とした。鋳型短辺下に直接 設置するため,鋳造中,幅可変を行ってもセンサーと鋳片 間の距離はおよそ一定値に保持することができる。ただし, 鋳型短辺直下にセンサーを設置するため,鋳片からの輻射 熱による温度ドリフトが懸念される。そこで,電磁センサー 内に熱電対を設置し鋳造中の電磁センサー本体の温度変化 を調査した。測定結果の一例を図7に示すが,鋳造中のセ

表 1 プラントテストの鋳造条件 Casting conditions of plant test

Slab width	1 000–1 800 mm
Casting speed	0.75–1.2 m/min
Steel grade	Middle carbon Al-killed steel, low carbon Al-
	killed steel
Sensor position	(i) Vertical position: just below the narrow face
	of mold
	(ii) Distance between sensor and narrow face of
	slab: 30 mm

ンサーの温度上昇はわずかであることがわかる。これは, 電磁センサーには二次冷却水の一部が絶えず噴射されるた めである。その結果,本センサーを搭載した鋳型を連続鋳 造機に上架中,安定した測定を行うことができた。

表1に示す条件で鋳造を行い,得られた電磁センサーの 信号について解析した。先ず,短辺側の二次冷却注水量を 変更する試験を行った。結果を図8に示す。ここで,高い 電圧は鋳片表面温度が低いこと,逆に低い電圧は鋳片表面 温度が高いことに対応する。二次冷却水量密度の増減に呼 応し,電磁センサーの電圧が速やかに変化していることが わかる。これはスプレー流量により鋳片表面温度が迅速に 変化することになるが,電磁センサーは鋳片表面温度,す なわち,表面の磁気特性によって検出コイルの電圧が変化 することによる。

また、図8において14500sと16000sは同じ二次冷却流 量となるが、センサー電圧はほぼ同じ値を示しており、電 磁センサーの再現性も高いことが確認される。さらに鋳造 中、冷却水量を変更する実験を行い、二次冷却水量密度と 鋳片表面温度との関係を調査した。なお、図9の縦軸に示 す鋳片表面温度は電磁センサーの測定結果を図6に示した 関係式を用いて表面温度に換算したものである。図9から も短辺冷却水量と鋳片表面温度の間には良好な対応関係が みられることが確認される。

次に,鋳型両短辺直下にセンサーをそれぞれ設置し連続 して測定を行った。両短辺の鋳片表面温度をそれぞれ縦軸, 横軸にプロットすることで,キャスト内での鋳片表面温度 の変化を両短辺の偏差を含め評価することができる。代表 的な測定例として,図10にはキャストを通じて鋳造が安 定していた例を示した。キャスト内で鋳造速度や鋳造幅が 変化することで,平均的な鋳片表面温度が増減するため, 電磁センサーにて推定された両短辺の鋳片表面温度は左下 コーナーから右上コーナーにわたって分布している。また,



図 8 短辺二次冷却水量変更時の電磁センサーの電圧変化 Successive change of sensor signals in the condition which water flow rate of spray at narrow face changes



図 9 短辺スプレー冷却水量密度が電磁センサーによる推定 鋳片表面温度に及ぼす影響

Effect of water flow rate of spray at narrow face on the estimated slab surface temperature データのばらつきは鋳片表面温度が高い条件で大きいこと がわかる。ただ、本キャストについては、ばらつきはある ものの両センサーの信号は y=x の線を中心にプロットされ ており、どちらか一方への偏りは見られない。

一方,図11には鋳造の進行とともにノズル詰まりが進行した例を示した。加えて,図11においては、(a)ノズル詰まりがみられなかったキャスト前半と(b)ノズル詰まり が顕著となったキャスト後半で分けてプロットした。ノズ ル詰まりが見られなかったキャスト前半は左下コーナーに 集中しているのに対し、ノズル詰まりが顕著となったキャ スト後半は温度のばらつきも大きく、また、両短辺の温度 差も増大していることがわかる。その上、図11のキャスト 前半と図10を比較すると、図11の条件ではキャストの前 半で短辺Bの表面温度が短辺Aと比較して低くなってい ることがわかる。図10,図11から、ノズル吐出流が凝固シェ ル成長に大きく影響するだけでなく、ノズル吐出流の偏流







図11 両短辺の鋳片表面温度のキャスト内変化(ノズル詰 まりが生じた条件)

Successive change of surface temperature at both narrow faces in the sequential casting

(Cast data with occurrence of nozzle clogging are plotted.)

は凝固シェル成長の差を生じさせ、結果として鋳片表面温 度の差を生み出していることが明らかである。

以上, 鋳型短辺直下での磁気変態を利用した電磁セン サーを用いることで鋼種や鋳造条件による鋳片表面温度の 変化を検出できることに加え, 鋳型両短辺に設置し両セン サーの偏差を評価することで, 鋳型内流動, 凝固状況を総 合的に診断できる可能性を示唆しているといえる。

## 4. 結 言

鋳型短辺直下での鋳片の熱履歴に伴い磁気変態が生じ ることに着目し, 鋳片表面温度を電磁気的に測定する電磁 センサーについて検討した。得られた結果は以下のように 要約される。

- (1) 鋳片表面に印加した磁力線が,鋳片表面の磁性,すなわち,表面温度によって変化することを利用することで,磁力線の変化を誘導起電力として検出し,誘導起電力と表面温度との関係式を用いて表面温度を推定することを可能にした。
- (2) 本センサーを用いることで、二次冷却水量による鋳片

表面温度の変化を測定できること,さらに,ノズル詰ま りの進行とともに鋳片表面温度の変動が増大すること がわかった。

(3) 鋳型両短辺直下に本センサーを設置し,両短辺間の鋳 片表面温度差を評価することで,鋳型内流動,凝固状 態を総合的に診断できることがわかった。

#### 参照文献

- 王寺睦満:第153回,第154回西山記念技術講座.日本鉄鋼協会,1994, p.1
- Ishii, T., Tanaka, M., Uehara, A., Kimura, H., Tsutsumi, N.: Proc. Int. Symposium on Electromagnetic Processing of Materials, Nagoya, 1994, ISIJ, p. 396
- Harada, H., Toh, T., Nagashima, M., Yamana, M.: CAMP-ISIJ. 28, 586 (2015)
- Harada, H., Toh, T., Nagashima, M., Yamana, M.: CAMP-ISIJ. 29, 650 (2016)
- Harada, H., Nagashima, M., Toh, T.: Proc. of 8th Int. Symposium on Electromagnetic Processing of Materials, Canne, 2015



原田 寛 Hiroshi HARADA プロセス研究所 鋼圧一貫研究部 上席主幹研究員 博士(工学) 千葉県富津市新富20-1 〒293-8511



長嶋政樹 Masaki NAGASHIMA 技術総括部 一貫最適化推進室 主幹



今野智弘 Tomohiro KONNO 広畑製鉄所 製鋼部 製鋼技術室長







藤 健彦 Takehiko TOH 日鉄テクノロジー(株) 富津事業所 資源・プロセスソリューション部長 博士(環境科学)