



## โครงการเรื่อง พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน

จัดทำโดย

นายภาณุพงศ์ บุราคำ 66301020028

นายวุฒิชัย สุขสัน 66301020030

รายงานผลการดำเนินงานรายวิชาโครงการนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร

ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง สาขาวิชาช่างกลโรงงาน

ปีการศึกษา 2567

วิทยาลัยการอาชีพสกลนคร

## โครงการเรื่อง พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน

จัดทำโดย

นายภาณุพงศ์ บุราคำ 66301020028

นายวุฒิชัย สุขลั่น 66301020030

รายงานผลการดำเนินงานรายวิชาโครงการนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร

ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง สาขาวิชาช่างกลโรงงาน

ปีการศึกษา 2567

วิทยาลัยการอาชีพสังข



วิทยาลัยการอาชีพสังขะ

สำนักงานคณะกรรมการการอาชีวศึกษา

ชื่อโครงการวิชาชีพ พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน  
ชื่อนักศึกษา 1.นายวุฒิชัย สุขล้น รหัสนักศึกษา 66301020030  
2.นายภาณุพงศ์ บุราคำ รหัสนักศึกษา 66301020028  
หลักสูตร ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง (ปวส.)  
สาขาวิชา เทคนิคการผลิต  
สาขางาน เครื่องมือกล  
ครูที่ปรึกษาโครงการ นายเบญจภัทร วงศ์โคกสูง  
ครูผู้สอน นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว  
ปีการศึกษา 2567

| คณะกรรมการตรวจสอบวิชาชีพ                                | ลายมือชื่อ |
|---------------------------------------------------------|------------|
| 1.นายเบญจภัทร วงศ์โคกสูง ครูที่ปรึกษา                   |            |
| 2.นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว ครูผู้สอน                          |            |
| 3.นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว หัวหน้าแผนก                        |            |
| 4.นายเบญจภัทร วงศ์โคกสูง งานพัฒนาหลักสูตรการเรียนการสอน |            |
| 5.นายปรีดี สมอ รองผู้อำนวยการฝ่ายวิชาการ                |            |

สอบโครงการ วันที่ 21 กุมภาพันธ์ พ.ศ 2568 เวลา.....

สถานที่สอบ แผนกช่างกลโรงงาน วิทยาลัยการอาชีพสังขะ

.....  
(นางแสงดาว ศรีจันทร์เวียง)

ผู้อำนวยการวิทยาลัยการอาชีพสังขะ

วันที่.....เดือน.....พ.ศ

|                |                                         |
|----------------|-----------------------------------------|
| หัวข้อวิจัย    | พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน               |
| โดย            | นายภาณุพงศ์ บุราคำ<br>นายวุฒิชัย สุขสัน |
| ที่ปรึกษาวิจัย | นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว                      |
| สาขาวิชา       | ช่างกลโรงงาน                            |
| ปีการศึกษา     | 2567                                    |

### บทคัดย่อ

ในปัจจุบันเทคโนโลยีมีการพัฒนาอย่างมากมีการประดิษฐ์นวัตกรรมทางเทคโนโลยีที่ทันสมัยช่วยให้มนุษย์ได้รับความสะดวกสบายในการดำเนินชีวิตมากยิ่งขึ้นการทำงานด้วยเครื่องจักรอัตโนมัติเป็นระบบที่ทันสมัยสามารถประยุกต์ใช้ได้หลายรูปแบบในการจัดการเรียนการสอนวิชาการออกแบบ จำเป็นอย่างยิ่งที่จะใช้เครื่อง CNC (Computer Numerical Control) เพื่อตรวจสอบและศึกษารายละเอียดของชิ้นงานที่ได้ศึกษาเครื่อง CNC จาก อินเทอร์เน็ต ในประเด็น เรื่องการพัฒนาเครื่อง CNC การทำงานของเครื่องให้ทำงานได้ราบรื่น ให้มีประสิทธิภาพและความคุ้มค่าในการใช้เครื่องจักร

ในการศึกษาประสิทธิภาพของเครื่อง CNC 3 แกน ผู้ศึกษาโครงการได้นำข้อมูลที่ได้จากการทดลองและทดสอบประเมินประสิทธิภาพของเครื่อง CNC 3 แกน เพื่อสรุปเป็นแนวทางที่ใช้ศึกษาประสิทธิภาพการออกแบบ การสร้างและประเมินความพึงพอใจ โดยผู้ศึกษาโครงการได้ทำการทดลองเดินเครื่องจักร และทำการสังเกตลักษณะการทำงานของเครื่องจักร ว่าเครื่องจักรทำงานราบรื่นหรือไม่

## กิตติกรรมประกาศ

โครงการฉบับนี้ สำเร็จลงด้วยดีเพราะความอุตสาหะและพยายามของผู้ร่วมวิจัยที่มุ่งหวังจะให้โครงการฉบับนี้สมบูรณ์ ซึ่งสำเร็จได้ก็มาจากการช่วยเหลือจากบุคคลหลายคนหลายฝ่าย เนื่องด้วยข้อจำกัดหลายด้านของการจัดทำโครงการ คณะผู้จัดทำขอน้อมรับคำติชม พร้อมข้อเสนอแนะเพื่อจะเป็นแนวทางในการปรับปรุงแก้ไข แก่ผู้ที่มีโอกาสศึกษาและได้ทำการพัฒนาในลำดับต่อไป อย่างไรก็ตามทางคณะผู้จัดทำหวังเป็นอย่างยิ่งว่าการจัดทำสิ่งประดิษฐ์ในครั้งนี้จะมีส่วนที่ทำให้ผู้ที่สนใจในด้านเครื่อง CNC 3 แกน ได้ศึกษาและค้นคว้าเพื่อนำไปใช้เป็นแนวทางปฏิบัติหรือศึกษาต่อไป

คณะผู้จัดทำขอกล่าวขอบพระคุณนางแสงดาว ศรีจันทร์เวียง ซึ่งเป็นผู้อำนวยการและคณะผู้บริหารวิทยาลัยการอาชีพสังขะครูแผนกช่างกลโรงงานที่คอยอำนวยความสะดวกเครื่องมือและสถานที่ในการทำการทำสิ่งประดิษฐ์เป็นอย่างดี

สุดท้ายนี้คณะผู้จัดทำขอขอบพระคุณทุกท่านที่คอยอำนวยความสะดวกในการใช้อุปกรณ์ต่างๆ ทางคณะผู้จัดทำหวังว่าสิ่งประดิษฐ์นี้จะเป็นประโยชน์กับบุคคลต่าง ๆ หรือท่านที่สนใจ หากเกิดข้อบกพร่องของการสิ่งประดิษฐ์นี้ ทางคณะผู้จัดทำก็ขออภัยมา ณ ที่นี้

คณะผู้จัดทำ

## คำนำ

โครงการเรื่อง พัฒนาระบบควบคุมเครื่อง CNC 3 แกน เป็นส่วนหนึ่งของ วิชาโครงการ รหัสวิชา 30102-8501 จัดทำขึ้นโดยนักศึกษาระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูงชั้นปี 2 แผนกวิชาช่างกลโรงงานตามหลักสูตรประกาศนียบัตรชั้นสูง (ปวส.) พุทธศักราช 2567 ของสำนักงานคณะกรรมการการอาชีวศึกษา เนื้อหาประกอบไปด้วย 5 บท ได้แก่ บทนำ เอกสารงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง วิธีการดำเนินการวิจัย สรุปและอภิปรายผลการศึกษาค้นคว้า พัฒนาระบบควบคุมเครื่อง CNC 3 แกน ได้ดำเนินการตามขั้นตอนการจัดทำโครงการและทำการทดสอบ คณะผู้จัดทำหวังเป็นอย่างยิ่งว่าโครงการดังกล่าวจะเป็นประโยชน์แก่ ผู้เรียน ครูผู้สอน และผู้ที่สนใจในเรื่องนี้ หากมีข้อเสนอแนะประการใดคณะผู้จัดทำยินดีน้อมรับ

## สารบัญ

| เรื่อง                                           | หน้า |
|--------------------------------------------------|------|
| บทคัดย่อ                                         | ก    |
| กิตติกรรมประกาศ                                  | ข    |
| คำนำ                                             | ค    |
| สารบัญ                                           | ง    |
| สารบัญ (ต่อ)                                     | จ    |
| สารบัญรูปภาพ                                     | ฉ    |
| <b>บทที่ 1 บทนำ</b>                              |      |
| 1.1 ความเป็นมาของโครงการ                         | 1    |
| 1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ                       | 1    |
| 1.3 ขอบเขตของโครงการ                             | 1    |
| 1.4 ประโยชน์คาดว่าจะได้รับ                       | 1    |
| 1.5 นิยามศัพท์                                   | 1    |
| <b>บทที่ 2 เอกสารงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง</b>       |      |
| 2.1 ประวัติของเครื่องจักรกลซีเอ็นซี              | 2    |
| 2.2 ความเป็นมาของเครื่อง CNC                     | 2    |
| 2.3 หลักการทำงานของเครื่อง CNC                   | 3    |
| 2.4 เครื่องจักรกลซีเอ็นซีมีองค์ประกอบ 3 ส่วน     | 3    |
| <b>บทที่ 3 วิธีการดำเนินการวิจัย</b>             |      |
| 3.1 ศึกษาและพัฒนาเครื่อง CNC                     | 14   |
| 3.2 ขั้นตอนการดำเนินงาน                          | 14   |
| <b>บทที่ 4 ผลการวิจัย</b>                        |      |
| 4.1 การทดลองเครื่องจักร CNC 3 แกน                | 18   |
| 4.2 สรุปผลการทดสอบ                               | 18   |
| <b>บทที่ 5 สรุปผลและอภิปรายผลการศึกษาค้นคว้า</b> |      |
| 5.1 สรุปผลการทดสอบ                               | 19   |
| 5.2 ปัญหาอุปสรรค                                 | 19   |
| 5.3 ข้อเสนอแนะ                                   | 19   |

## สารบัญ (ต่อ)

บรรณานุกรม

ภาคผนวก

ภาคผนวก ก แบบเสนอโครงการ

ภาคผนวก ข ภาพขั้นตอนการดำเนินงาน

ประวัติผู้จัดทำ



## สารบัญรูปภาพ

| ภาพ                                                                  | หน้า |
|----------------------------------------------------------------------|------|
| ภาพที่ 2.1 เซอร์โวมอเตอร์ (Servo motor)                              | 4    |
| ภาพที่ 2.2 บอลสกรู (Ball screw)                                      | 5    |
| ภาพที่ 2.3 โครงสร้างของบอลสกรู                                       | 6    |
| ภาพที่ 2.4 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปัด แบบ End cap     | 6    |
| ภาพที่ 2.5 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปัด แบบ flopover    | 7    |
| ภาพที่ 2.6 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปัด แบบ return tube | 7    |
| ภาพที่ 2.7 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปัด แบบ guide plate | 8    |
| ภาพที่ 2.8 รางสไลด์ (Guide way)                                      | 9    |
| ภาพที่ 2.9 โครงสร้างรางสไลด์                                         | 10   |
| ภาพที่ 2.10 เฟืองสะพาน                                               | 11   |
| ภาพที่ 2.11 เฟืองสะพานแบบฟันตรง                                      | 12   |
| ภาพที่ 2.12 เฟืองสะพานแบบฟันเฉียง                                    | 13   |
| ภาพที่ 2.13 ตัวเครื่องจักร                                           | 13   |
| ภาพที่ 3.1 ถอดเซอร์โวมอเตอร์                                         | 14   |
| ภาพที่ 3.2 ถอดเฟืองสะพาน                                             | 15   |
| ภาพที่ 3.3 วัดหาระยะเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพาน                      | 15   |
| ภาพที่ 3.4 เจาะรูเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพานใหม่                     | 16   |
| ภาพที่ 3.5 ตีแปเกลียว                                                | 16   |
| ภาพที่ 3.6 ใส่เฟืองสะพาน                                             | 17   |
| ภาพที่ 3.7 ออกแบบขายึดและติดตั้ง                                     | 17   |

## บทที่ 1

### บทนำ

#### 1.1 ความเป็นมาของโครงการ

ในปัจจุบันอุตสาหกรรมการผลิตได้มีการแข่งขันที่สูงมากขึ้น ทุกองค์กรจึงมีความจำเป็นอย่างมากที่ต้องปรับปรุงทั้งในด้านการผลิตสินค้า คุณภาพ ปริมาณ และการส่งมอบสินค้าให้กับลูกค้าเพื่อตอบสนองความต้องการและความพึงพอใจให้กับลูกค้าและสร้างความได้เปรียบทางการค้ากับคู่แข่ง ในขณะที่องค์กรยังคงต้องให้ความสำคัญกับต้นทุนการผลิตสินค้าการผลิตสินค้าเพื่อให้ได้ตามเป้าหมายที่ลูกค้าต้องการ องค์กรต้องมีการจัดสรรทรัพยากรและปัจจัยที่สำคัญ คือ วัตถุดิบ แรงงาน เครื่องจักร เป็นต้น

การผลิตชิ้นส่วนต่างๆในอุตสาหกรรมที่ต้องการความเที่ยงตรง แม่นยำของขนาดและความสม่ำเสมอของคุณภาพชิ้นงานตลอดจนเวลาในการผลิตชิ้นงานมีความสำคัญอย่างยิ่งในการทำงาน เพื่อให้ได้ชิ้นงานที่มีคุณภาพตรงตามความต้องการของผู้ใช้งาน

ดังนั้น ผู้จัดทำจึงได้ทำการศึกษาและคิดวิธีแก้ปัญหา เพื่อเพิ่มความเที่ยงตรงและความแม่นยำของเครื่องจักร CNC 3 แกน

#### 1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ

- 1.2.1 พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน ให้มีคุณภาพดีขึ้น
- 1.2.2 เพื่อให้ได้เครื่อง CNC ที่ปฏิบัติงานได้ราบรื่นไม่ติดขัด

#### 1.3 ขอบเขตของโครงการ

- 1.3.1 การพัฒนาต้นแบบระบบควบคุมการเคลื่อนที่ 3 แกน
- 1.3.2 ระบบควบคุมที่มีประสิทธิภาพและมีความยืดหยุ่นสูง

#### 1.4 ประโยชน์คาดว่าจะได้รับ

- 1.4.1 ได้มาตรฐานสำหรับงานอุตสาหกรรมที่ต้องการความเที่ยงตรงสูง
- 1.4.2 สามารถเคลื่อนที่ตามคำสั่ง G-code ที่ผู้ใช้ต้องการ
- 1.4.3 ลดความเสี่ยงที่ก่อให้เกิดความผิดพลาด

#### 1.5 นิยามศัพท์

เครื่อง CNC แบบ 3 แกน เป็นเครื่องตัดที่ควบคุมด้วยคอมพิวเตอร์ ซึ่งจะเคลื่อนเครื่องมือในสามทิศทางเพื่อให้ได้การตัดชิ้นงานที่แม่นยำ การเคลื่อนไหวทั้งสามคือแกน X แกน Y และแกน Z แกน X เคลื่อนที่จากซ้ายไปขวา แกน Y เคลื่อนที่จากด้านหน้าไปด้านหลัง และแกน Z เลื่อนขึ้นและลง เครื่องซีเอ็นซีแบบ 3 แกนแตกต่างจากเครื่องซีเอ็นซีอื่นๆ เนื่องจากทำงานบนแกนสามแกนเท่านั้น ทำให้เหมาะสำหรับการทำงานที่เรียบง่ายและซับซ้อนต่ำ

## บทที่ 2

### เอกสารงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

- 2.1 ประวัติของเครื่องจักรกลซีเอ็นซี
- 2.2 ความเป็นมาของเครื่อง CNC
- 2.3 หลักการทำงานของเครื่อง CNC
- 2.4 เครื่องจักรกลซีเอ็นซีมีองค์ประกอบ 3 ส่วน

#### 2.1 ประวัติของเครื่องจักรกลซีเอ็นซี

ในสถานะที่เศรษฐกิจเจริญเติบโตขึ้นมาเรื่อย ๆ และจำนวนประชากรที่เพิ่มมากขึ้นความต้องการทางด้านปัจจัย 4 ก็เพิ่มมากขึ้นตามลำดับ การแข่งขันทางการค้าก็ยิ่งทวีสูงขึ้นเรื่อย ๆ เหตุต่างๆ เหล่านี้ทำให้มนุษย์มีความจำเป็นที่จะต้องคิดค้นและพัฒนาการผลิตให้รวดเร็วและประหยัดเพื่อตอบสนองความต้องการที่เพิ่มมากขึ้น เครื่องจักรกลอัตโนมัติได้ถูกออกแบบและพัฒนาสร้างขึ้นมาให้สามารถทำงานซ้ำ ๆ กันได้ตลอดเวลาที่ต้องการ ซึ่งระบบการทำงานอัตโนมัติเป็นที่รู้จักอย่างแพร่หลาย เช่น เครื่องเล่นเปียโนอัตโนมัติซึ่งทำงานโดยอาศัยระบบแมคคานิคควบคุม เครื่องกลึงอัตโนมัติที่ควบคุมการทำงานด้วยลูกเบี้ยว แต่เครื่องจักรเหล่านี้มีข้อเสียตรงที่การเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือชิ้นงานใหม่ต้องใช้เวลามาก และการเปลี่ยนลักษณะงานมีขีดจำกัด ในปี ค.ศ. 1948 นักวิทยาศาสตร์ในสถาบัน MIT (Massachusetts Institute of Technology) ได้ริเริ่มทำโครงการพัฒนาเครื่องจักรกลที่ควบคุมด้วยระบบคอมพิวเตอร์ขึ้น โดยได้รับการสนับสนุนโครงการจากกองทัพอากาศของสหรัฐอเมริกา (U.S. Air Force)

เครื่องจักรระบบซีเอ็นซีเครื่องแรกคือ CINCINNATIC HYDROTEL VERTICAL-SPINDLE MACHINE และนำออกใช้งานในปี ค.ศ. 1957

#### 2.2 ความเป็นมาของเครื่อง CNC

CNC ย่อมาจาก Computer Numerical Control หมายถึงการควบคุมการทำงานด้วยคอมพิวเตอร์เมื่อระบบ CNC ถูกนำมาใช้ในเครื่องจักรเราก็จะเรียกกันว่า เครื่อง CNC โดยระบบ CNC จะควบคุมการทำงานต่างๆ ของในเครื่องจักรอัตโนมัติภายใต้คำสั่งภาษาเครื่องที่เราสร้างขึ้นมา เครื่อง CNC เริ่มมีการพัฒนามาตั้งแต่ปี ค.ศ.1960 โดยประมาณ โดยพัฒนามาจากระบบ NC (Numerical Control) หรือการควบคุมด้วยระบบตัวเลขซึ่งจะเป็นลักษณะกึ่งอัตโนมัติ คือ การเคลื่อนที่ในแกนต่างๆ จะเคลื่อนที่ไปตามระยะที่เราได้ป้อนไปในแต่ละครั้ง. หลังจากนั้นก็มีการพัฒนาชุดคำสั่งต่างๆ ขึ้นมาเป็นโปรแกรม ทำให้ให้การทำงานสะดวกขึ้นมากเพราะว่าเราไม่ต้องมาป้อนคำสั่งทุกๆ ครั้ง เพื่อสั่งให้เครื่องจักรเคลื่อนที่ แต่ชุดคำสั่งนี้จะทำงานตามคำสั่งตั้งแต่ต้นจนจบตามที่เราต้องการ โดยปัจจุบันชุดคำสั่งดังกล่าวจะมีการพัฒนาไปมาก นอกจากจะควบคุมการเคลื่อนไหวขอเครื่อง CNC แล้ว ยังมีหน้าที่ควบคุมฟังก์ชันการทำงานต่างๆ ของเครื่อง CNC ได้ด้วย. ซึ่งชุดคำสั่งนี้เราเรียกกันว่า “G Code” และ “M Code”

## 2.3 หลักการทำงานของเครื่อง CNC

การทำงานของเครื่อง CNC จะคล้ายคลึงกับเครื่องจักรกลพื้นฐานที่ใช้ในการผลิตทั่วไป เพียงแต่ว่าระบบควบคุม CNC ของเครื่องจะทำงานในขั้นตอนต่าง ๆ แทนช่างควบคุมเครื่อง เช่น การป้อนตัดเฉือนงาน การควบคุมการหมุนของเพลาควเครื่อง การเปิดปิดสวิตช์ควบคุม สารหล่อเย็น การปรับเปลี่ยนความเร็วรอบและอัตราป้อน เป็นต้น

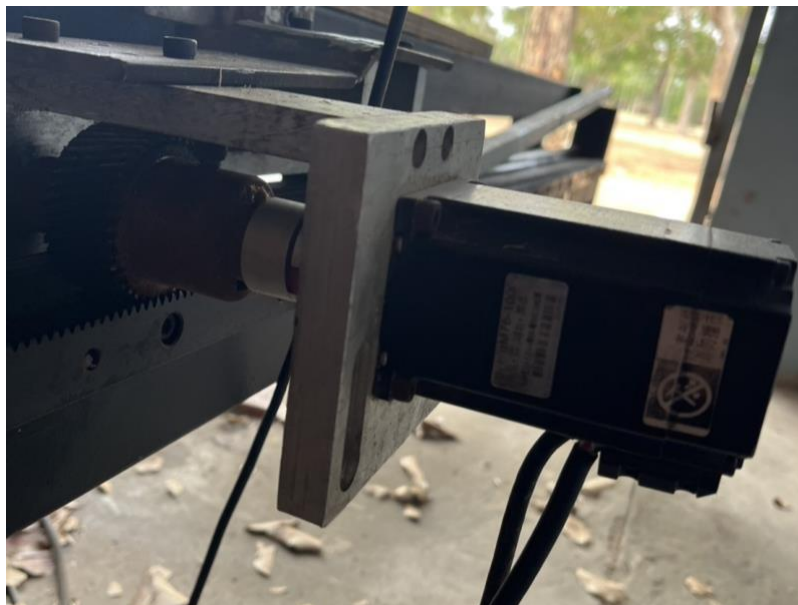
## 2.4 เครื่องจักรกลซีเอ็นซีมีองค์ประกอบ 3 ส่วนด้วยกัน ได้แก่

**2.4.1 ชุดควบคุม** ของเครื่องซีเอ็นซี เป็นระบบคอมพิวเตอร์ที่สามารถจัดเก็บโปรแกรม (Memory) และแก้ไขคัดแปลงโปรแกรมได้ คอมพิวเตอร์เข้าใจโปรแกรมที่ป้อนและทำการควบคุมเครื่องจักรให้ทำงานตามคำสั่งในโปรแกรมดังกล่าว โดยชุดควบคุมประกอบด้วยแผงควบคุม (Control panel) จอภาพ (Monitor) แป้นพิมพ์ (Keyboard หรือ Keypad) และปุ่มสวิตช์ควบคุมต่าง ๆ เช่น ความเร็วฟีด (Feed) และความเร็วสปินเดิล (Spindle) เป็นต้น

**2.4.2 กลไกการเคลื่อนที่** ได้แก่ ฟีดมอเตอร์ (Feed motor) โดยทั่วไปใช้เซอร์โวมอเตอร์ (Servo motor) ในการควบคุมการเคลื่อนที่ของแกนต่าง ๆ โดยมีบอลสกรู (Ball screw) ทำหน้าที่แปลงการเคลื่อนที่เชิงมุม (Angular motion) เป็นการเคลื่อนที่เชิงเส้น (Linear motion) โดยตำแหน่งและระยะการเคลื่อนที่จะถูกควบคุมโดยการรับสัญญาณจากคอนโทรลเลอร์ นอกจากนี้ยังมี รางนำเลื่อน (Guide way) รองรับการเคลื่อนที่ของแกนต่าง ๆ

### 2.4.3 เซอร์โวมอเตอร์ (Servo motor)

เป็นมอเตอร์ที่มีการควบคุมการเคลื่อนที่ของมัน (State) ไม่ว่าจะเป็น ระยะ ความเร็ว มุมการหมุน โดยการใช้การควบคุมแบบป้อนกลับ (Feedback Control) เป็นอุปกรณ์ที่สามารถควบคุมเครื่องจักรกล หรือระบบการทำงานนั้นๆ ให้เป็นไปตามความต้องการ เช่น ควบคุมความเร็ว (Speed), ควบคุมแรงบิด (Torque), ควบคุมแรงตำแหน่ง(Position), ระยะทางในการเคลื่อนที่(หมุน) (Position Control) ของตัวมอเตอร์ได้ ซึ่งมอเตอร์ทั่วไปไม่สามารถควบคุมระยะเบื้องต้นได้ โดยให้ผลลัพธ์ความต้องการที่มีความแม่นยำสูง ขนาดของมอเตอร์จะมีหน่วยในการบอกขนาดเป็นวัตต์ (Watt)



รูปภาพที่ 2.1 เซอร์โวมอเตอร์ (Servo motor)  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน, 2567 )

### ประเภทของเซอร์โวมอเตอร์

โดยทั่วไปจะมีทั้งดีซีและเอซีเซอร์โว ในเครื่องจักรรุ่นเก่าๆ เราจะพบว่า DC Servo Motor มีการใช้เครื่องจักรอุตสาหกรรมมากกว่า AC Servo Motor เนื่องจากช่วงที่ผ่านมาระบบควบคุมกระแสสูงๆ นั้น จะต้องใช้ SCRs แต่ปัจจุบันทรานซิสเตอร์ได้พัฒนาขีดความสามารถให้ตัดต่อกระแสสูงและใช้งานได้ที่มีความถี่สูงขึ้น จึงทำให้ระบบเอซีเซอร์โวได้ถูกนำมาใช้งานมากขึ้น ซึ่งสามารถแยกประเภทของเซอร์โวได้ดังนี้

#### 1. มอเตอร์ชนิดที่มีแปรงถ่าน

เซอร์โวมอเตอร์ชนิดนี้ที่สเตเตอร์จะเป็นแม่เหล็กถาวร ส่วนโรเตอร์ยังใช้แปรงถ่านและคอมมิวเตเตอร์เรียงกระแสเข้าสู่ขดลวดอาร์มาเจอร์ เหมือนกับดีซีมอเตอร์ทั่วไป

#### 2. เซอร์โวมอเตอร์ชนิดที่ไม่มีแปรงถ่าน

เซอร์โวมอเตอร์ในกลุ่มนี้ประกอบด้วยดีซีเซอร์โว (DC Brushless Servo) โรเตอร์ทำด้วยแม่เหล็กถาวร (AC Servo) ซึ่งมีทั้งแบบซิงโครนัสเซอร์โว (การนำอินดักชันมาใช้ทำเป็นระบบขับเคลื่อนเวอร์โวมอเตอร์) และ สเตปป์เซอร์โวมอเตอร์

#### 2.4.4 บอลสกรู (Ball screw)

เกลียวกลมหรือเรียกอีกอย่างว่าบอลสกรู (Ball screws) เป็นส่วนประกอบ ที่สำคัญของระบบขับเคลื่อนของเครื่องซีเอ็นซี ซึ่งทำหน้าที่ส่งกำลังต่อมาจากมอเตอร์ ภายในบอลนั้นจะมีลูกบอลไหลหมุนเวียนอยู่ตลอดเวลา บอลสกรูจะประกอบด้วยสกรูกับนัท ที่มีลักษณะเป็นเกลียวกลม ร่องเกลียวกลมบนสกรูและนัทจะผ่านการชุบแข็งและเจียระไนผิว เพื่อลดความผิด เพิ่มความคล่องตัว และเพิ่มความเที่ยงตรงในการเคลื่อนที่ ภายในตัวนัทจะประกอบด้วยลูกบอล จำนวนมาก ซึ่งอยู่ตรงกลางระหว่างร่องเกลียวของสกรูและนัท ทำให้ลดแรงเสียดทาน ในการส่งกำลังขับเคลื่อนจากสกรู ไปยังแท่นเลื่อนได้มาก นัทจะถูกแบ่งออกเป็นสองส่วนโดยมีแหวนอัด อยู่ตรงกลาง และชิ้นประกอบเข้าด้วยกัน เพื่อลดการเกิดระยะคลอน (backlash) หรือให้เหลือน้อยที่สุดเท่าที่จะทำได้ ส่งผลให้การเคลื่อนที่ของแท่นเลื่อนมีความเที่ยงตรงสูงสามารถหมุนเปลี่ยนทิศทาง ได้อย่างต่อเนื่องการต่อกำลังระหว่างมอเตอร์กับบอล สกรูจะต่อกำลังผ่านชุดคลัตช์ความผิด เพื่อป้องกันความเสียหายที่อาจเกิดกับเครื่องจักร เมื่อเกิดอุบัติเหตุจากแท่นเลื่อนชนหรือกระแทก

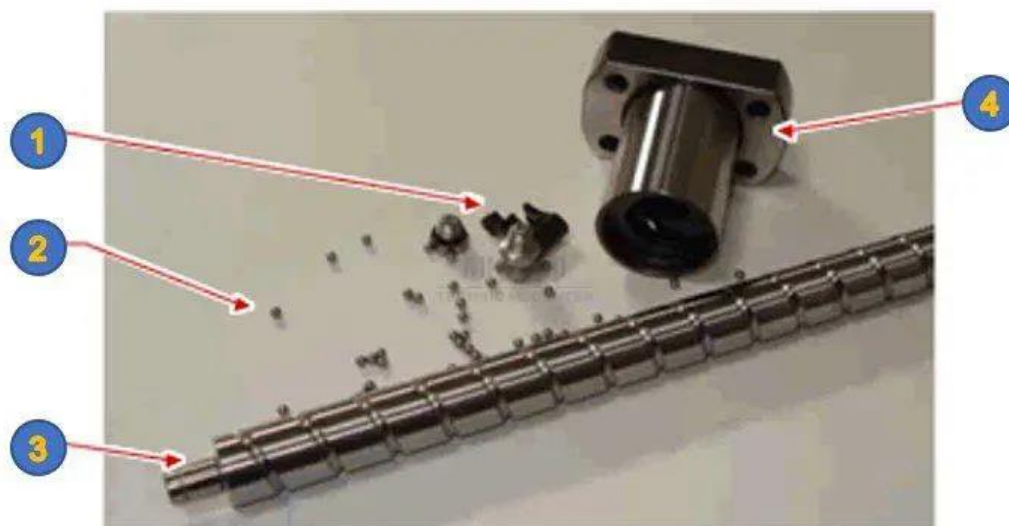


รูปภาพที่ 2.2 บอลสกรู (Ball screw)

( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

## โครงสร้างและการทำงานของบอลสกรู

บอลสกรูโดยทั่วไปประกอบด้วย ชิ้นส่วนต่าง ๆ ดังนี้



รูปภาพที่ 2.3 โครงสร้างของบอลสกรู

( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)

1.ท่อส่งกลับ (Return pipe)

2.เม็ดลูกป็น (Ball)

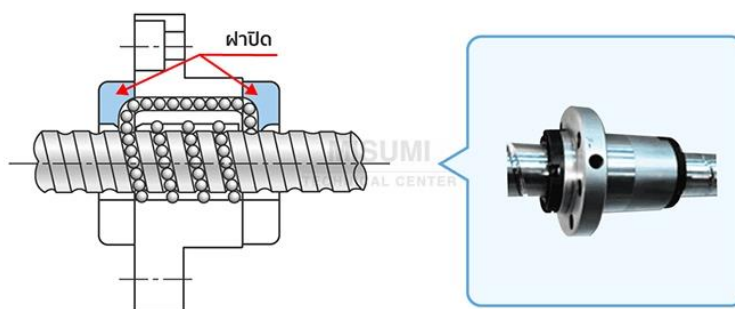
3.เพลาสกรู (Screw shaft)

4.นัท (Nut)

## รูปแบบการไหลของลูกป็นในบอลสกรู

### รูปแบบที่ 1 แบบ End Cap

การไหลเวียนของเม็ดลูกป็นประกอบด้วยรูไหลเวียนเม็ดลูกป็นที่ผนังด้านในของนัท และฝาปิด (End cap) ที่ปลายทั้งสองด้าน เหมาะสำหรับใช้ขับเคลื่อนด้วยความเร็วสูง

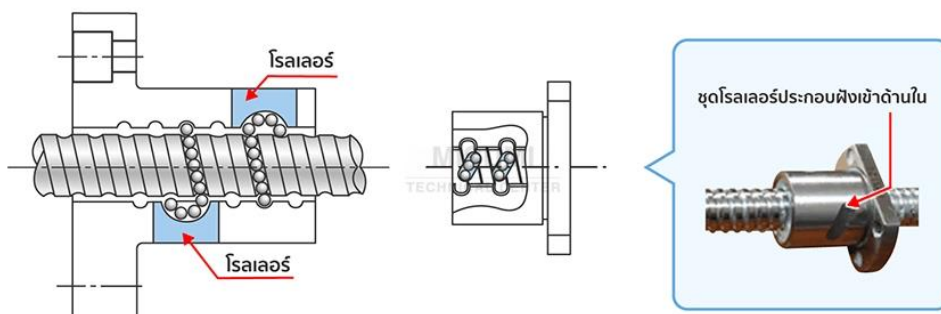


รูปภาพที่ 2.4 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกป็น แบบ End cap

( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)

### รูปแบบที่ 2 แบบ Flopover

รูปแบบนี้จะมีชุดโรลเลอร์ประกอบฝังอยู่ด้านในของนัท ไหลเวียนเม็ดลูกปัดโดยการพลิกกลับเพลาสกรุด้านพื้นเรียบทำให้เม็ดลูกปัดไหลกลับลงไปยังร่องเดิมทุก 1 รอบเกลียว เหมาะสำหรับการลดขนาดโครงสร้างให้เล็กลง

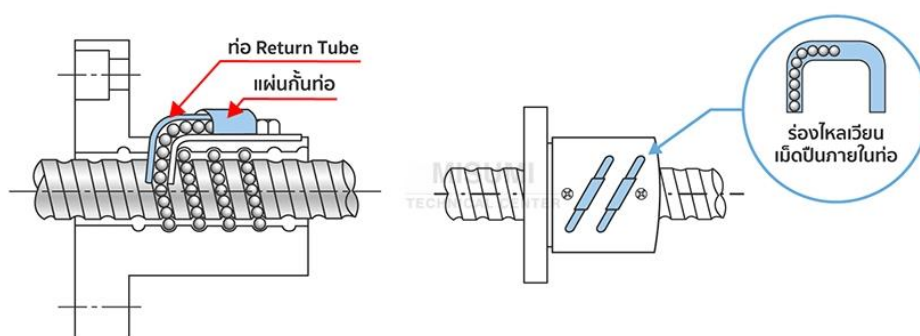


รูปภาพที่ 2.5 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปัด แบบ flopover

( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)

### รูปแบบที่ 3 แบบ Return Tube

มีการประกอบท่อสำหรับไหลเวียนเม็ดลูกปัด (return tube) เข้าที่ด้านนอกของนัท การประกอบทำได้ง่ายจึงเหมาะสำหรับการผลิตแบบ Mass Production แต่จะทำให้ชิ้นส่วนมีขนาดใหญ่ขึ้น



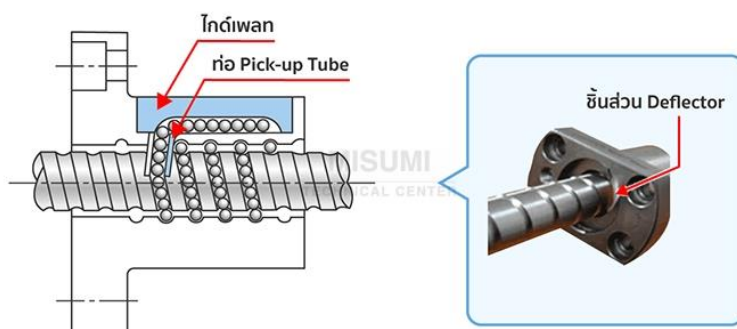
รูปภาพที่ 2.6 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปัด แบบ return tube

( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)



#### รูปแบบที่ 4 แบบ Guide Plate

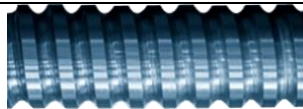
ใช้แผ่นไกด์เพลท (Guide Plate) ทำหน้าที่ไหลเวียนเม็ดลูกปืนแทนท่อไหลเวียนหรือ Deflector เหมาะสำหรับการลดขนาดโครงสร้างให้เล็กลง



รูปภาพที่ 2.7 โครงสร้างภายในของการไหลเวียนของเม็ดลูกปืน แบบ guide plate  
( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)

#### ความสำคัญเพลาสกรูที่ใช้งานร่วมกับบอลสกรู

นอกจากรูปแบบการไหลเวียนของเม็ดลูกปืนในตัลบลูกปืนจะมีความสำคัญในการเลือกใช้บอลสกรู แล้ว ในส่วนของเพลาสกรู ก็มีความสำคัญเช่นกัน ซึ่งเพลาสกรูก็มีความแม่นยำอยู่หลายแบบให้เลือกใช้ตัวอย่าง เช่น C10, C5, C3 แล้วเกรดไหนแหละที่เหมาะสมกับการใช้งานกับงานออกแบบของเรา ก่อนอื่นเลย เรามารู้จักคำศัพท์ 2 คำที่สำคัญกันก่อน นั่นก็คือ บอลสกรูแบบรีด (Rolled Ball Screw) และ บอลสกรูแบบเจียร (Precision หรือ Ground Ball Screw)

| รายการ                      | เพลาสกรู แบบรีด (Rolled Ball screw)                                                 | เพลาสกรูแบบเจียร (Precision Ball screw)                                               |
|-----------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|
| รูปร่าง                     |  |  |
| วิธีการขึ้นรูป              | ขึ้นรูปโดยการรีดผ่านแม่พิมพ์                                                        | ขึ้นรูปโดยการเจียรร่องด้วยเครื่อง CNC                                                 |
| ความแม่นยำ (Accuracy Grade) | C5, C10 (ต่ำ)                                                                       | C5, C3, C2, C0 (สูง)                                                                  |
| ราคา                        | ราคาไม่แพง                                                                          | ราคาค่อนข้างแพง                                                                       |
| รูปแบบการใช้งาน             | 3D printer ขนาดเล็ก                                                                 | เครื่อง CNC ขนาดใหญ่                                                                  |

ตารางที่ 2.1 บอลสกรูแบบรีด (RolledBallScrew) และ บอลสกรูแบบเจียร (PrecisioBallScrew)

#### 2.4.5 รางสไลด์ (Guide way)

รางสไลด์ คืออุปกรณ์เครื่องมือกล เคลื่อนที่เชิงเส้น มีลักษณะเป็นรางยาว ถือเป็น ส่วนประกอบสำคัญที่ขาดไปไม่ได้เลย สำหรับอุปกรณ์หรือเครื่องจักรใดก็ตามที่มีรูปแบบการเคลื่อนที่ ในแนวเส้นตรง สามารถเลื่อนไป-กลับได้ด้วยบล็อกสไลด์ที่เป็นตัวรับน้ำหนักไว้อยู่ ตัวรางสไลด์ ประกอบอยู่ในเครื่องจักรและระบบอัตโนมัติทุกชนิด ทำหน้าที่ในการประกอบโครงสร้างของอุปกรณ์ หรือเครื่องจักรให้เคลื่อนที่ในแนวเส้นตรง อีกทั้งยังต้องรับน้ำหนักของชิ้นงานและแรงกระทำที่เกิดจาก การกัดกลึงตัดเนื้องานโลหะอีกด้วย รางสไลด์ผลิตจากอะลูมิเนียมหรือเหล็ก ภายในมีตลับเม็ดลูกปืน อยู่เรียงกันโดยเม็ดลูกปืนจะเป็นตัวกลางระหว่างรางสไลด์กับสไลด์บล็อก จากนั้นรางลูกปืนที่มีจะทำ ให้สามารถเคลื่อนที่ไปตามได้อย่างสะดวก โดยรางสไลด์นั้นสามารถนำไปประยุกต์ใช้ทำอะไรได้หลาย อย่างในงานที่หลากหลายไม่เฉพาะเจาะจงว่าจะต้องอยู่ในโรงงานอย่างเดียว เช่น ชิ้นส่วนอะไหล่ เครื่องจักร, เครื่องจักร CNC, อุปกรณ์การแพทย์, เครื่องถ่ายภาพเอกซเรย์ และ เครื่องมือวัสดุโพรคมานาคม เป็นต้น

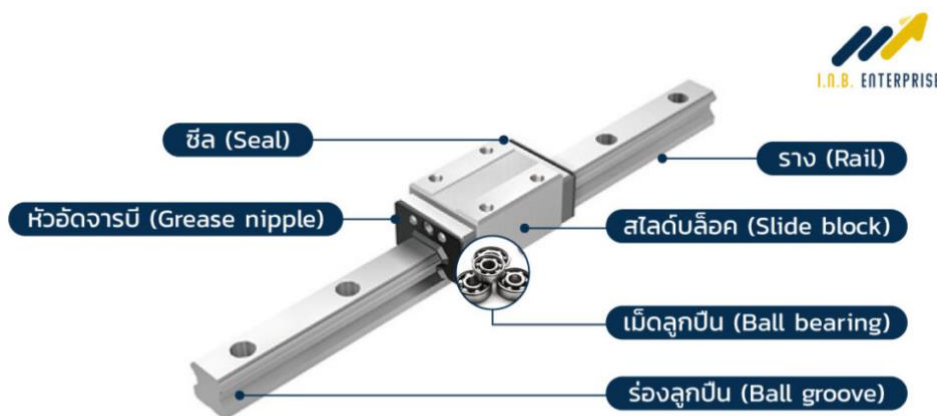


รูปภาพที่ 2.8 รางสไลด์ (Guide way)

( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน, 2567 )

## โครงสร้างและการทำงานของรางสไลด์

รางสไลด์โดยทั่วไปประกอบด้วย ชิ้นส่วนต่าง ๆ ดังนี้



รูปภาพที่ 2.9 โครงสร้างรางสไลด์

( ที่มา : <https://inb.co.th/th/blog/what-is-linear-guide/,2567>)

### ส่วนประกอบของรางสไลด์

**ราง (Rail) :** ทำหน้าที่กำหนดทิศทางการเคลื่อนที่ของสไลด์บล็อก (Slide block) เมื่อสไลด์บล็อกได้รับน้ำหนักมาจะมีการกระจายแรงไปทำให้ราง (Rail) เพื่อให้เคลื่อนที่ไปอีกฝั่ง

**สไลด์บล็อก (Slide block) :** ทำหน้าที่กำหนดการเคลื่อนที่ของส่วนประกอบต่างๆ ที่ติดตั้งอยู่บนสไลด์บล็อกเพื่อให้มีการเคลื่อนที่ไปตามแนวราง

**เม็ดลูกปืน (Ball bearing) :** ทำหน้าที่เป็นตัวกลางในการเคลื่อนที่ของสไลด์บล็อกกับราง โดยมี 2 แบบให้เลือกคือ เม็ดลูกปืนทรงกระบอกหรือเม็ดหมอนและเม็ดลูกปืนทรงกลม โดยมีค่าสัมประสิทธิ์ด้านความเสียดทานต่ำ

**ร่องลูกปืน (Ball groove) :** ทำหน้าที่เป็นตัวช่วยของเม็ดลูกปืนให้มีการลื่นไหลอย่างสะดวกไปตลอดการเคลื่อนที่ของรางสไลด์

**ซีล (Seal) :** ทำหน้าที่ป้องกันวัสดุสิ่งแปลกปลอมไม่ให้หลุดเข้าไปยังสไลด์บล็อก (Slide block) นอกจากจะป้องกันวัสดุสิ่งแปลกปลอมหลุดเข้าไปแล้ว ยังสามารถป้องกันสารหล่อลื่นไม่ให้รั่วไหลออกไปด้วย เช่น ป้องกันจารบีรั่วไหลออกจากสไลด์บล็อก

**หัวอัดจารบี (Grease nipple) :** ทำหน้าที่ลดการเสียดสี และช่วยลดการสึกกร่อนของลูกปืนที่อยู่ภายใน โดยหัวอัดจารบีเปรียบได้กับประตูทางผ่านให้สารหล่อลื่นนั่นเอง

#### 2.4.6 เฟืองสะพานหรือ Rack Gear

คือ เฟืองชนิดหนึ่งมีฟันเฟืองเรียงกันเป็นเส้นตรงทำหน้าที่เปลี่ยนการเคลื่อนที่ตามแนวแกนหมุนเป็นการเคลื่อนที่เชิงเส้น เฟืองสะพานจะใช้งานร่วมกับเฟืองขับหรือ Pinion Gear โดยการส่งกำลังในลักษณะการหมุนจากมอเตอร์หรือชุดต้นกำลังผ่านเฟืองขับไปยังเฟืองสะพานเพื่อให้อุปกรณ์เคลื่อนที่เป็นเส้นตรง เรียกการทำงานของชุดเฟืองนี้ว่า Rack and Pinion



รูปภาพที่ 2.10 เฟืองสะพาน

( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

#### ทำไมต้องใช้เฟืองสะพาน

ระบบเฟืองสะพานมีความสำคัญในหลายๆอุตสาหกรรมมีทั้งที่ใช้ในเครื่องจักรขนาดเล็กจนถึงเครื่องจักรขนาดใหญ่ เมื่อเปรียบเทียบกับระบบที่ใช้ในการเคลื่อนที่อื่นๆเช่น ระบบสายพานลำเลียง (Belt Conveyor) หรือ ระบบบอลสกรู(Ball Screws) จะพบว่าระบบเฟืองสะพานหรือ Rack and Pinion มีข้อดีในหลายๆด้านเช่น สามารถใช้งานที่ต้องการความเร็วในการเคลื่อนที่และมีแรงกระทำสูงๆได้ มีความแม่นยำด้านตำแหน่งสูง สามารถเคลื่อนที่ได้ระยะทางยาวโดยไม่ส่งผลต่อประสิทธิภาพของชุดต้นกำลัง อายุการใช้งานยาวนาน การติดตั้งไม่ซับซ้อน ใช้งานได้ในที่เปิดโล่งหรือไม่ต้องมีอุปกรณ์ครอบปิด รวมถึงอะไหล่สามารถหาได้ง่ายและราคาไม่แพง เป็นต้น

#### ส่วนประกอบของเฟืองสะพาน

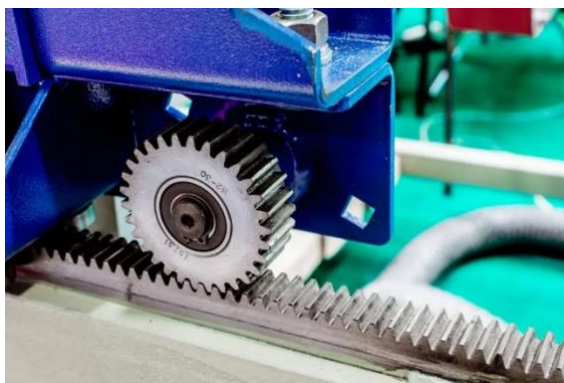
เฟืองสะพานประกอบด้วยส่วนฐานเฟืองมีทั้งแบบที่เป็นสี่เหลี่ยมและแบบที่เป็นเพลากลม (Round Rack Gear) วัสดุที่นิยมใช้เช่น เหล็ก สแตนเลส ทองเหลือง หรือพลาสติกวิศวกรรม เป็นต้น

ส่วนฟันเฟืองเกิดจากการนำฐานเฟืองไปทำการกัดร่องฟัน นิยมกำหนดขนาดฟันตามค่าโมดูล (Module) และส่วนจุดยึด ซึ่งมีหลายรูปแบบให้เลือกใช้งาน เช่น แบบเจาะทำเกลียวที่ตัวฐานเฟือง สามารถทำได้ทั้งด้านตรงข้ามหรือด้านข้างของฟันเฟือง แบบเจาะทะลุด้านข้างฐานเฟืองหรือมีการคว้านรูเพื่อฝังหัวโบลท์ (Counter Bore) เป็นต้น

#### ประเภทของเฟืองสะพาน

##### 2.4.7 เฟืองสะพานแบบฟันตรง ( Straight Teeth)

เฟืองสะพานแบบฟันตรงมีลักษณะแนวแกนฟันขนานกับแนวแกนหมุนของเฟืองขับ (Pinion) เป็นเฟืองสะพานชนิดแรกๆที่ถูกคิดค้นขึ้น



รูปภาพที่ 2.11 เฟืองสะพานแบบฟันตรง  
( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)

##### 2.4.8 เฟืองสะพานแบบฟันเฉียง (Helical Teeth)

ลักษณะฟันของเฟืองสะพานแบบฟันเฉียงส่วนใหญ่จะเอียงประมาณ 15-25 องศา มีทั้งที่เอียงไปทางซ้ายและทางขวา โดยในการเลือกใช้งานถ้าใช้เฟืองสะพานที่ฟันเอียงไปทางขวาจะต้องเลือกเฟืองขับหรือ Pinion ที่ฟันเอียงไปทางซ้ายเพื่อให้เกิดการขบกัน นิยมใช้กับการเคลื่อนที่ของเครื่องจักรประเภทที่ต้องการความแม่นยำสูง เช่น CNC หรือ Robot เป็นต้น



รูปภาพที่ 2.12 เฟืองสะพานแบบฟันเฉียง  
( ที่มา : <https://misumitechnical.com,2567>)

**2.4.9 ตัวเครื่องจักร** คือโครงสร้างที่ประกอบเป็นรูปร่างที่เหมาะสมสำหรับการใช้งานตามประเภทของเครื่องจักรนั้น ๆ ตัวเครื่องจักรมีส่วนประกอบหลัก เช่น แท่นเครื่อง (Machine base)



รูปภาพที่ 2.13 ตัวเครื่องจักร  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขล้น,2567 )



## บทที่ 3

### วิธีการดำเนินการวิจัย

#### 3.1 ศึกษาและพัฒนาเครื่อง CNC

#### 3.2 ขั้นตอนการดำเนินงาน

#### 3.1 ศึกษาและพัฒนาเครื่อง CNC

เครื่อง CNC ขนาด 3 แกน สำหรับนักศึกษาในระดับชั้น ปวส.ชั้นปีที่ 2 แผนกวิชาช่างกลโรงงาน ได้ทำการศึกษาและพัฒนาเครื่อง CNC โดยคิดค้นการติดตั้งเฟืองสะพานใหม่เพื่อให้เครื่องจักรทำงานได้ราบรื่นมากยิ่งขึ้น

#### 3.2 ขั้นตอนการดำเนินงาน

##### 3.2.1 ถอดเซอร์โวมอเตอร์



รูปภาพที่ 3.1 ถอดเซอร์โวมอเตอร์

( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

### 3.2.2 ถอดเฟืองสะพาน



รูปภาพที่ 3.2 ถอดเฟืองสะพาน  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

### 3.2.3 วัดหาระยะเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพาน



รูปภาพที่ 3.3 วัดหาระยะเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพาน  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )



### 3.2.4 เจาะรูเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพาน



รูปภาพที่ 3.4 เจาะรูเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพานใหม่  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

### 3.2.5 ตัดแปเกลิ้ว



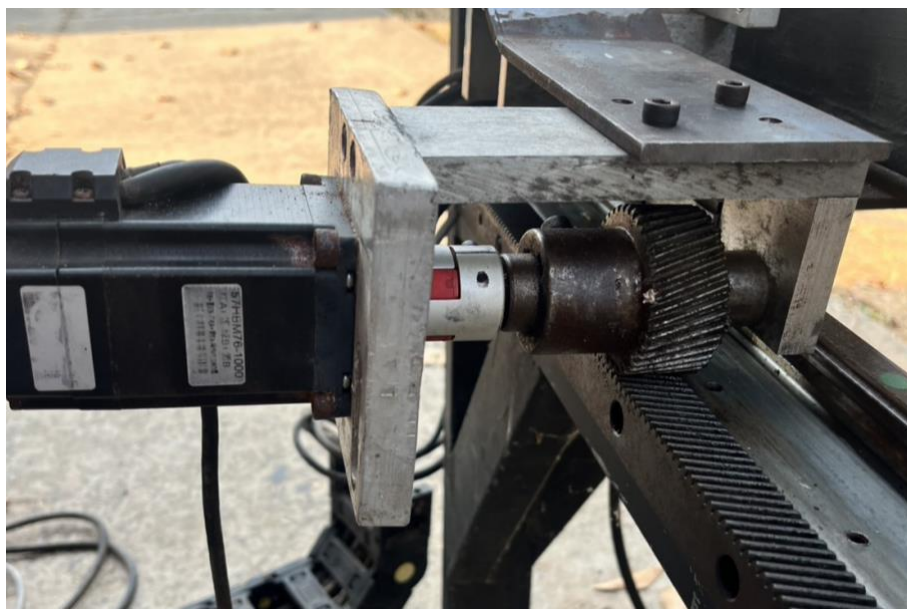
รูปภาพที่ 3.5 ตัดแปเกลิ้ว  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

### 3.2.6 ใส่เฟืองสะพาน



รูปภาพที่ 3.6 ใส่เฟืองสะพาน  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

### 3.2.7 ออกแบบขายึดและติดตั้ง



รูปภาพที่ 3.7 ออกแบบขายึดและติดตั้ง  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

## บทที่ 4

### ผลการวิจัย

ในการศึกษาประสิทธิภาพของเครื่อง CNC 3 แกน ผู้ศึกษาโครงการได้นำข้อมูลที่ได้จากการทดลองและทดสอบประเมินประสิทธิภาพของเครื่อง CNC 3 แกน เพื่อสรุปเป็นแนวทางที่ใช้ศึกษาประสิทธิภาพการออกแบบ การสร้างและประเมินความพึงพอใจ โดยผู้ศึกษาโครงการได้ทำการทดลองเดินเครื่องจักร และทำการสังเกตลักษณะการทำงานของเครื่องจักร ว่าเครื่องจักรทำงานราบรื่นหรือไม่

#### 4.1 การทดลองเครื่องจักร CNC 3 แกน

4.1.1 ทำการกำหนดจุดเริ่มต้นการทำงานของเครื่องบนชิ้นทดลอง โดยกำหนดให้จุดเริ่มต้นอยู่บริเวณผิว ด้านบนในตำแหน่งจุดกึ่งกลางของชิ้นงาน

4.1.2 ทำการจำลองรัน G Code ดังกล่าวเพื่อตรวจสอบปัญหาที่อาจเกิดขึ้นได้ในขั้นตอนการกัดชิ้นงานจริง

4.1.3 หลังจากนั้นสั่งให้เครื่องทำการกัดชิ้นงานทดสอบดังกล่าว ในระหว่างการกัดชิ้นงานดังกล่าวให้สังเกต ลักษณะการทำงานของเครื่องประกอบกับส่วนของโปรแกรม รอนจนเสร็จ แล้วค่อยคลายแท่นจับยึดชิ้นงานเพื่อ นำชิ้นงานทดสอบออกมาจากตัวเครื่อง

#### 4.2 สรุปผลการทดสอบ

ผลการทดสอบเครื่อง CNC 3 แกน เริ่มจากการจำลองรัน G Code ดังกล่าวเพื่อตรวจสอบปัญหา ผลการทดสอบรันตาม G Code ที่ผู้ใช้ต้องการได้อย่างปกติ และทำการทดสอบให้เครื่องทำการกัดชิ้นงานและทำการสังเกตลักษณะการทำงานของเครื่องจักร ผลการทดสอบเครื่องจักรทำงานราบรื่นมากขึ้นและไม่ติดขัด

## บทที่ 5

### สรุปผลและอภิปรายผลการศึกษาค้นคว้า

#### 5.1 สรุปผลการทดสอบ

จากการศึกษาและพัฒนากระบวนการควบคุมของเครื่อง CNC 3 แกน โดยการออกแบบขาคีมเซอร์โวมอเตอร์ใหม่และการติดตั้งเฟืองสะพานใหม่ ดำเนินขั้นตอนต่างๆ จนกระทั่งกระบวนการทดสอบการทำงานของเครื่องจักร CNC 3 แกน สามารถสรุปผลการศึกษาตามวัตถุประสงค์และสมมุติฐานได้ดังนี้

ผลการทดสอบเครื่อง CNC 3 แกน เริ่มจากการจำลองรัน G Code ดังกล่าวเพื่อตรวจสอบปัญหา ผลการทดสอบรันตาม G Code ที่ผู้ใช้ต้องการได้อย่างปกติ และทำการทดสอบให้เครื่องทำการกัดชิ้นงานและทำการสังเกตลักษณะการทำงานของเครื่องจักร ผลการทดสอบเครื่องจักรทำงานราบรื่นมากขึ้นและไม่ติดขัด

#### 5.2 ปัญหาอุปสรรค

การละเลยการทำความสะอาดสิ่งสกปรกและเศษขี้เถ้าอาจส่งผลให้เกิดการสะสมที่เป็นอันตรายซึ่งอาจส่งผลให้การตัดเฉือนไม่แม่นยำหรือแม้แต่เครื่องจักรขัดข้องได้ ทำให้การบำรุงรักษาเป็นประจำมีความสำคัญอย่างยิ่งเพื่อประสิทธิภาพสูงสุด

#### 5.3 ข้อเสนอแนะ

ควรดูแลและบำรุงรักษาตามรอบระยะเวลา เพื่อให้สามารถใช้งานได้อย่างยาวนานและมีประสิทธิภาพ

## บรรณานุกรม

ประเภทของบอลสกรู

{ระบบออนไลน์} แหล่งที่มา

<https://misumitechnical.com>

(สืบค้นเมื่อวันที่ 22 มกราคม 2568)

ประเภทของเซอร์โวมอเตอร์

{ระบบออนไลน์} แหล่งที่มา

<https://www.tic.co.th/en/news/detail/1486/2>

(สืบค้นเมื่อวันที่ 22 มกราคม 2568)

ประเภทรางสไลด์

<https://inb.co.th/th/blog/what-is-linear-guide/,2567>

{ระบบออนไลน์} แหล่งที่มา

(สืบค้นเมื่อวันที่ 22 มกราคม 2568)

ประเภทเฟืองสะพาน

{ระบบออนไลน์} แหล่งที่มา

<https://misumitechnical.com,2567>

(สืบค้นเมื่อวันที่ 22 มกราคม 2568)

ภาคผนวก

ภาคผนวก ก  
แบบนำเสนอโครงงาน



## แบบเสนอโครงการ

รหัสวิชา 30102-8501 ชื่อวิชา โครงการ ภาคเรียนที่ 2 ปีการศึกษา 2567

ประเภทวิชา อุตสาหกรรม สาขาวิชา เทคนิคการผลิต สาขางาน เครื่องมือกล

ระดับชั้น ปวส. ปีที่ 2 กลุ่ม 3

1. ชื่อโครงการ การพัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน

2. ผู้รับผิดชอบโครงการ

2.1 นาย วุฒิชัย สุขล้น รหัสนักศึกษา 66301020030

2.2 นาย ภาณุพงศ์ บุราคำ รหัสนักศึกษา 66301020028

3. ที่ปรึกษาโครงการ

3.1 นาย วิวัฒน์ ฉายแก้ว ครูที่ปรึกษาโครงการ

3.2 นาย เบญจภัทร วงศ์โคกสูง ครูที่ปรึกษาโครงการร่วม

4. ครูผู้สอน

4.1 นาย วิวัฒน์ ฉายแก้ว

5. ระยะเวลาการดำเนินงาน

สัปดาห์ที่ 1-18 ( 21 ตุลาคม 2567 – 16 กุมภาพันธ์ 2568 )

6. หลักการและเหตุผล

การผลิตชิ้นส่วนต่างๆในอุตสาหกรรมที่ต้องการความเที่ยงตรง แม่นยำของขนาดและความสม่ำเสมอของคุณภาพชิ้นงานตลอดจนเวลาในการผลิตชิ้นงานมีความสำคัญอย่างยิ่งในการทำงาน เพื่อให้ได้ชิ้นงานที่มีคุณภาพตรงตามความต้องการของผู้ใช้งาน

วัตถุประสงค์หลักของงานวิจัยนี้ คือ พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน ให้มีคุณภาพดีขึ้นและปฏิบัติงานได้ราบรื่นไม่ติดขัด

ดังนั้น ผู้จัดทำจึงได้ทำการศึกษาและคิดวิธีแก้ปัญหา เพื่อเพิ่มความเที่ยงตรงและความแม่นยำของเครื่องจักร CNC 3 แกน



## 7. วัตถุประสงค์โครงการ

7.1 พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน ให้มีคุณภาพดีขึ้น

7.2 เพื่อให้ได้เครื่อง CNC ที่ปฏิบัติงานได้ราบรื่นไม่ติดขัด

## 8. ขอบเขตของโครงการ

8.1 การพัฒนาต้นแบบระบบควบคุมการเคลื่อนที่ 3 แกน

8.2 ระบบควบคุมที่มีประสิทธิภาพและมีความยืดหยุ่นสูง

## 9. ผลที่คาดว่าจะได้รับ

9.1 ได้มาตรฐานสำหรับงานอุตสาหกรรมที่ต้องการความเที่ยงตรงสูง

9.2 สามารถเคลื่อนที่ตามคำสั่ง G-code ที่ผู้ใช้ต้องการ

9.3 ลดความเสี่ยงที่ก่อให้เกิดความผิดพลาด

## 10. วิธีดำเนินโครงการ

| ลำดับที่ | กิจกรรม                              | ตุลาคม |   |   |   | พฤศจิกายน |   |   |   | ธันวาคม |   |   |   | มกราคม |   |   |   | กุมภาพันธ์ |   |   |   |
|----------|--------------------------------------|--------|---|---|---|-----------|---|---|---|---------|---|---|---|--------|---|---|---|------------|---|---|---|
|          |                                      | 1      | 2 | 3 | 4 | 1         | 2 | 3 | 4 | 1       | 2 | 3 | 4 | 1      | 2 | 3 | 4 | 1          | 2 | 3 | 4 |
| 1.       | ขออนุมัติโครงการ                     |        |   |   |   |           |   |   |   |         |   |   |   |        |   |   |   |            |   |   |   |
| 2.       | ศึกษาค้นคว้าข้อมูล/<br>ออกแบบชิ้นงาน |        |   |   |   |           |   |   |   |         |   |   |   |        |   |   |   |            |   |   |   |
| 3.       | จัดหาวัสดุ อุปกรณ์                   |        |   |   |   |           |   |   |   |         |   |   |   |        |   |   |   |            |   |   |   |
| 4.       | ลงมือปฏิบัติงาน                      |        |   |   |   |           |   |   |   |         |   |   |   |        |   |   |   |            |   |   |   |
| 5.       | ทดลองใช้/เก็บข้อมูล                  |        |   |   |   |           |   |   |   |         |   |   |   |        |   |   |   |            |   |   |   |
| 6.       | นำเสนอ/รายงานผล                      |        |   |   |   |           |   |   |   |         |   |   |   |        |   |   |   |            |   |   |   |

## 11. งบประมาณ

จำนวน 2,000 บาท

## 12. สถานที่ดำเนินงาน

แผนกวิชาช่างกลโรงงาน วิทยาลัยการอาชีพสังขะ

ลงชื่อ.....ผู้เสนอโครงการ  
( นายวุฒิชัย สุขลั่น )  
นักศึกษาระดับ ปวส.

ลงชื่อ.....ผู้เสนอโครงการ  
( นายภาณุพงศ์ บุราคำ )  
นักศึกษาระดับ ปวส.

ลงชื่อ.....ผู้เห็นชอบโครงการ  
( นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว )  
ครูที่ปรึกษาโครงการ

ลงชื่อ.....ผู้เห็นชอบโครงการ  
( นายเบญจภัทร วงศ์โคกสูง )  
ครูที่ปรึกษาโครงการร่วม

ลงชื่อ.....ผู้เห็นชอบโครงการ  
( นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว )  
ครูผู้สอน

ลงชื่อ.....ผู้เห็นชอบโครงการ  
( นายวิวัฒน์ ฉายแก้ว )  
หัวหน้าแผนกช่างกลโรงงาน

ลงชื่อ.....ผู้เห็นชอบโครงการ  
( นายเบญจภัทร วงศ์โคกสูง )  
หัวหน้างานพัฒนาหลักสูตรการเรียน การสอน

ลงชื่อ.....ผู้เห็นชอบโครงการ  
( นายปรีดี สมอ )  
รองผู้อำนวยการฝ่ายวิชาการ

ลงชื่อ.....ผู้อนุมัติโครงการ  
(นางแสงดาว ศรีจันทร์เวียง)  
ผู้อำนวยการวิทยาลัยการอาชีพสังขะ

ภาคผนวก ข  
ภาพขั้นตอนการดำเนินงาน



รูปภาพที่ 1 ถอดเซอร์โวมอเตอร์  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )



รูปภาพที่ 2 ถอดเฟืองสะพาน  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )



รูปภาพที่ 3 วัดหาระยะเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพาน  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )



รูปภาพที่ 4 เจาะรูเพื่อที่จะติดตั้งเฟืองสะพานใหม่  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

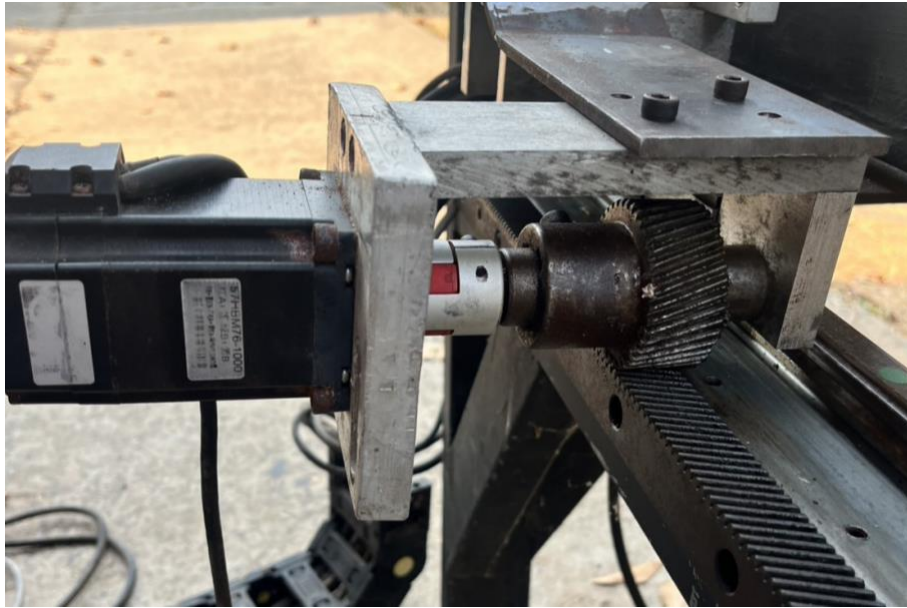


รูปภาพที่ 5 ตีแปเกลียว  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขลั่น,2567 )



รูปภาพที่ 6 ใส่เฟืองสะพาน  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขลั่น,2567 )





รูปภาพที่ 7 ออกแบบขายึดและติดตั้ง  
( ที่มา : วุฒิชัย สุขสัน,2567 )

ประวัติผู้จัดทำ





ชื่อโครงการ : พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน

ชื่อ-นามสกุล : นาย วุฒิชัย สุขลั่น

รหัสประจำตัวนักศึกษา : 66301020030

สาขาวิชา : ช่างกลโรงงาน

วันเดือนปีเกิด : 27 ก.ค 2547

ที่อยู่เดิมสามารถติดต่อได้ : 112 หมู่ 8 ต. ณรงค์ อ.ศรีณรงค์ จ.สุรินทร์ 32150

เบอร์โทรศัพท์มือถือ : 0639971487

ประวัติการศึกษา : จบจากการศึกษาระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพปีที่3 จากวิทยาลัยการอาชีพสังขะ



ชื่อโครงการ : พัฒนาระบบควบคุม CNC 3 แกน

ชื่อ-นามสกุล : นาย ภาณุพงศ์ บุราคำ

รหัสประจำตัวนักศึกษา : 66301020028

สาขาวิชา : ช่างกลโรงงาน

วันเดือนปีเกิด : 1 ม.ค 2547

ที่อยู่เดิมสามารถติดต่อได้ : 23 หมู่ 9 ต.บ้านซบ อ.สังขะ จ.สุรินทร์ 32150

เบอร์โทรศัพท์มือถือ : 0971263459

ประวัติการศึกษา : จบจากการศึกษาระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพปีที่3 จากวิทยาลัยการอาชีพสังขะ