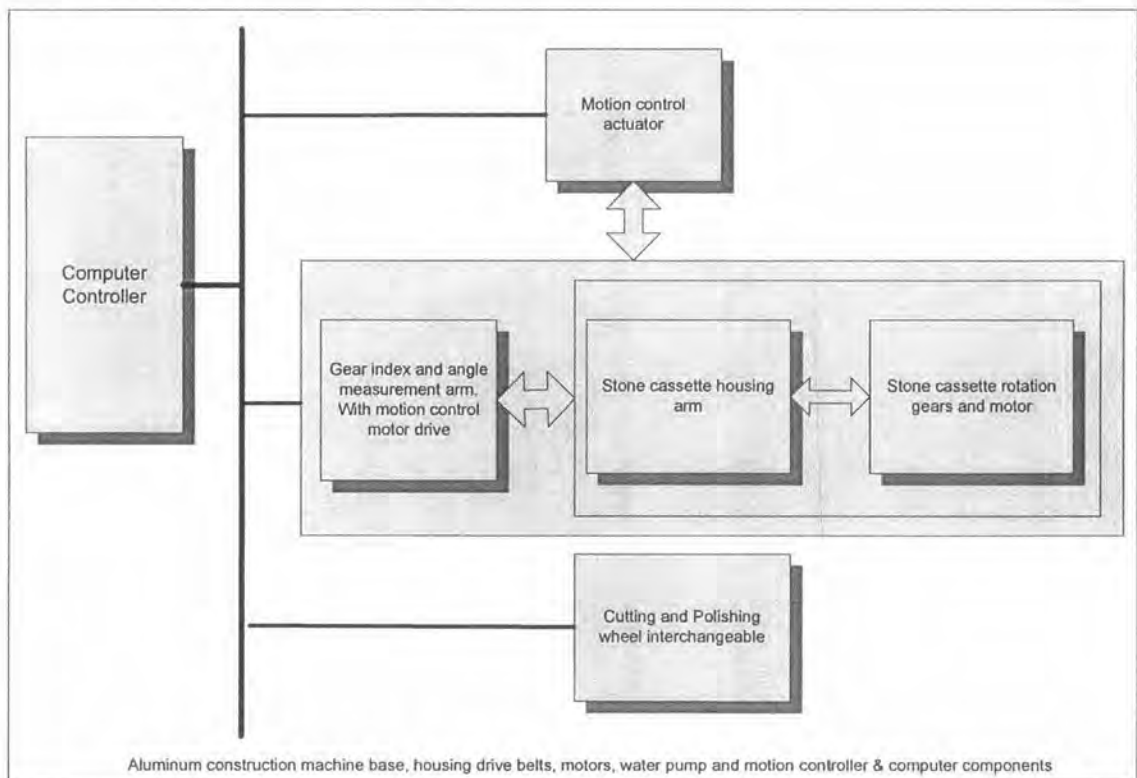


บทที่ 2

หลักการ การออกแบบและการผลิตเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ

2.1 หลักการทำงานของเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ

เครื่องเจียรระโนพลอยที่กำลังพัฒนาอยู่นี้ มีหลักการทำงานดังแสดงในรูปที่ 2.1 กล่าวคือ ใช้คอมพิวเตอร์ช่วยในการควบคุมการเคลื่อนที่ของเครื่องเจียรระโนพลอยเพื่อให้มีความแม่นยำสูงสุดในการเจียรระโน



รูปที่ 2.1 หลักการทำงานของเครื่องเจียรระโนพลอยที่พัฒนาขึ้น

เครื่องเจียรระโนพลอยที่พัฒนาขึ้นนี้เป็นเครื่องที่มีแกนการเคลื่อนที่ทั้งหมด 6 แกน โดยมีแกนที่จะต้องทำการควบคุมการเคลื่อนที่แบบแม่นยำอยู่ 4 แกน และแกนที่ต้องควบคุมการเคลื่อนที่แบบปกติมีอีก 2 แกน โดยแบ่งเป็นการเคลื่อนที่ดังนี้

แกนที่ต้องการการควบคุมการเคลื่อนที่แบบแม่นยำ

- แกนที่ 1 เป็นแกนที่ใช้ในการยกแท่นที่ติดตั้งก้านจับพลอยขึ้นลง (Robotic Arm) เพื่อปรับระดับความลึกในการเจียรระโน

- แขนที่ 2 คือแกนหมุนของแท่นที่ติดตั้งก้านจับพลอย (Drop stick grinding angle) เพื่อปรับมุมมองเสาในการเจียรระโน
- แขนที่ 3 คือแกนหมุนของก้านจับพลอย (Stone Attachment angle) เพื่อปรับเหลี่ยมในการเจียรระโน
- แขนที่ 4 คือแกนการเคลื่อนที่หมุนเพื่อเปลี่ยนชนิดของจานเจียรระโน

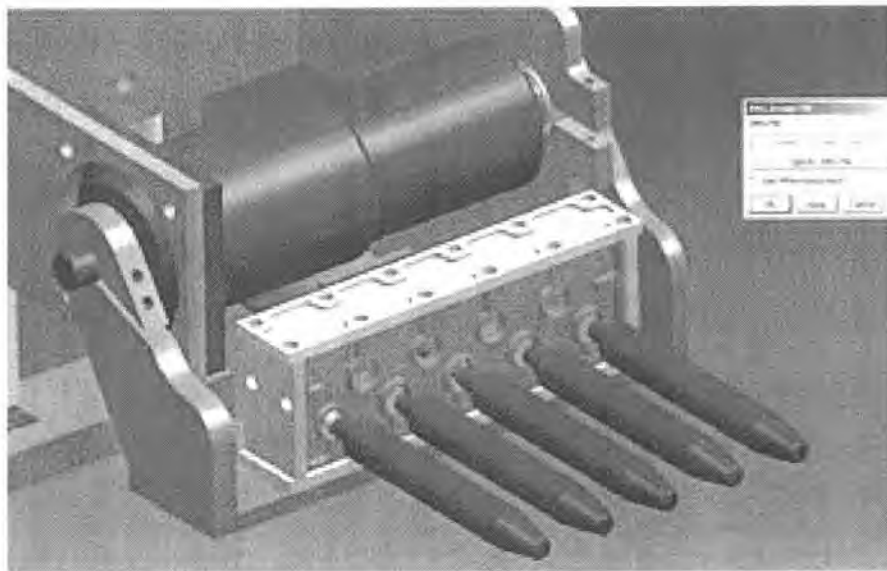
แกนที่ต้องควบคุมการเคลื่อนที่แบบปกติ สำหรับ คือ

- แขนที่ 5 แกนการเคลื่อนที่ของจานเจียรระโนในแนวเชิงเส้น
- แขนที่ 6 แกนการหมุนของจานเจียรระโน

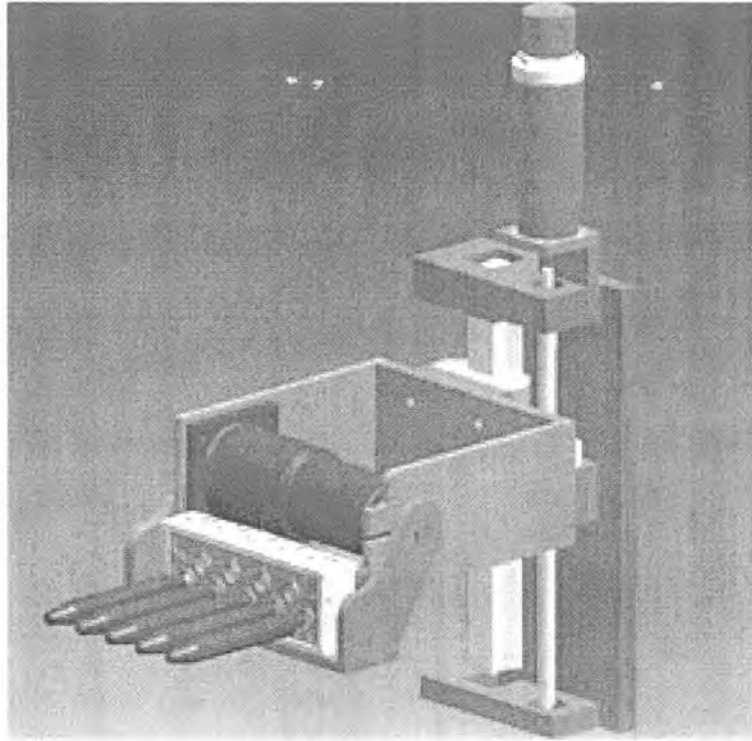
2.2 การออกแบบเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ

การออกแบบเครื่องเจียรระโนที่พัฒนาขึ้นนี้ใช้หลักการการออกแบบตามมาตรฐานสากล โดยการออกแบบด้วยคอมพิวเตอร์ และทำการผลิตชิ้นงานที่ต้องมีการควบคุมด้วยคอมพิวเตอร์ เนื่องจากเป้าหมายของเครื่องเจียรระโนพลอยที่ได้นั้น ต้องมีการการควบคุมที่มีความแม่นยำสูง ดังนั้นการออกแบบกลไกและระบบควบคุมจึงถือว่ามีผลสำคัญอย่างมาก

สำหรับในการออกแบบเครื่องเจียรระโนเริ่มแรกนั้น เป็นการออกแบบเพื่อเป็นการทดสอบหลักการในการเจียรระโนพลอยด้วยเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ และเป็นการเรียนรู้วิธีการเจียรระโนพลอย ดังนั้นจึงออกแบบเพื่อให้สามารถให้ทดสอบได้โดยเร็ว และใช้เงินลงทุนไม่สูงมาก

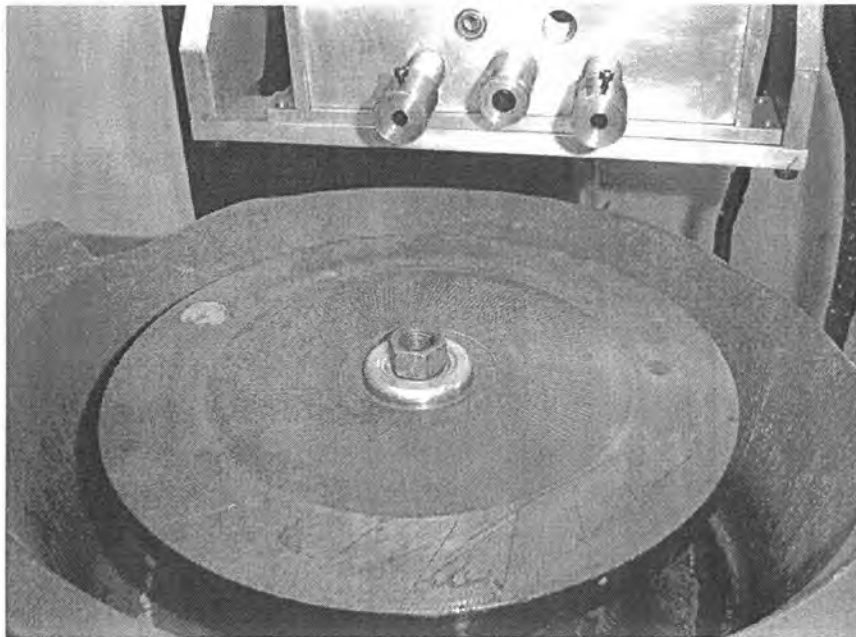


รูปที่ 2.2 CAD Design (Conceptual Faceting Machine Model 1)

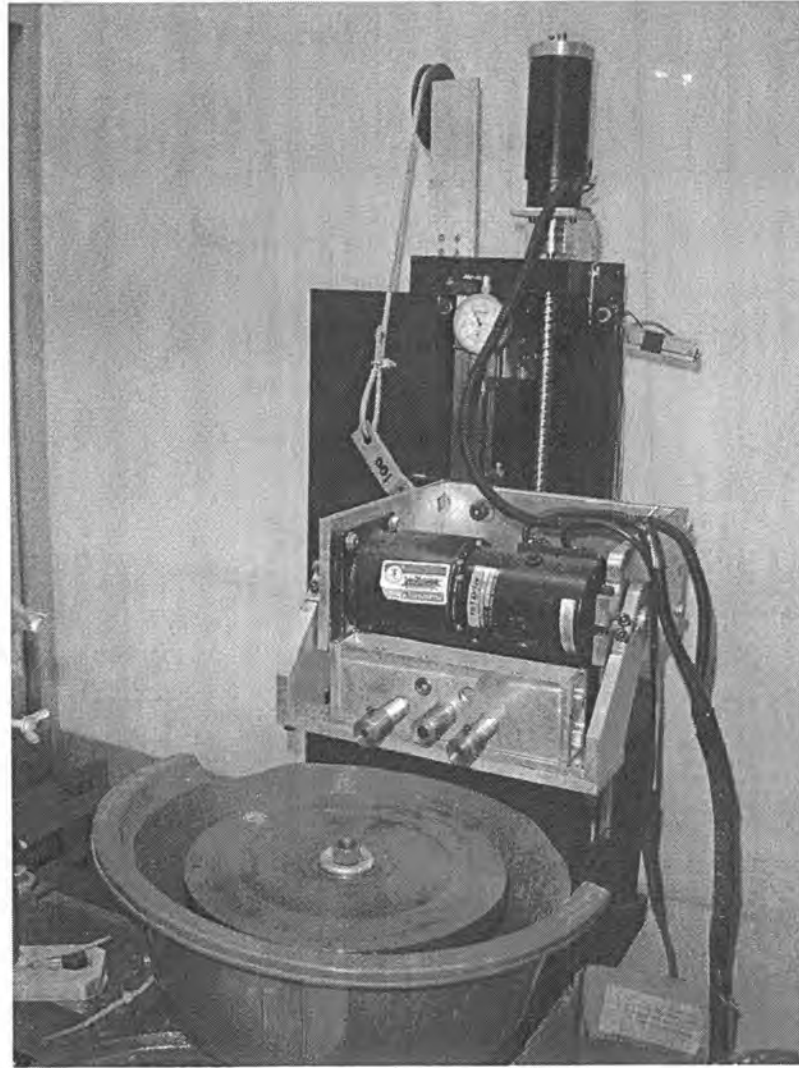


รูปที่ 2.3 CAD Design (Conceptual Faceting Machine Model 1) ต่อ

จากการออกแบบและสร้างเครื่องเจียรระไนเพื่อทดสอบหลักการในการเจียรระไนพลอยด้วยเครื่องเจียรระไนอัตโนมัติ ทำให้ได้ทราบถึงวิธีการเจียรระไนพลอย และได้ทราบถึงปัญหาที่เกิดขึ้น เช่น การเอียงศูนย์ของการหมุนเพื่อเปลี่ยนเหลี่ยมพลอย (Index) ทำให้มีประโยชน์ในการออกแบบเครื่องเจียรระไนพลอยในขั้นตอนต่อไป



รูปที่ 2.4 จานเจียรระไนสำหรับเครื่องทดสอบหลักการเจียรระไนพลอยอัตโนมัติ



รูปที่ 2.5 เครื่องทดสอบหลักการเจียระไนพลอยอัดโนมิติ

หลังจากที่ได้ทดลองทดสอบการทำงาน ทำให้ศึกษาปัญหาที่พบในเครื่องทดสอบหลักการเจียระไนพลอยอัดโนมิติ จึงนำปัญหาทั้งหมดมาวิเคราะห์ ซึ่งพบว่ามีปัญหาดังนี้

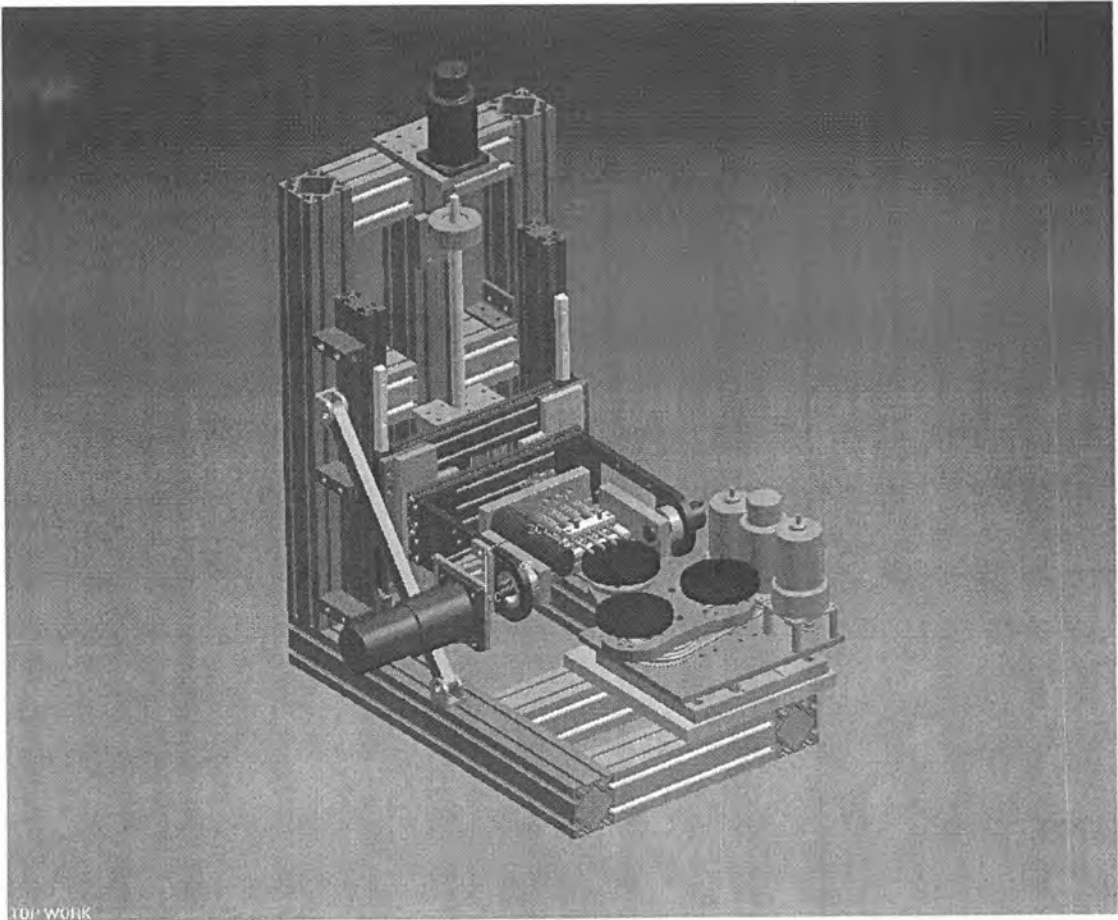
1. การเอียงศูนย์ของการหมุนเพื่อเปลี่ยนเหลี่ยมพลอย (Index) ทำให้พลอยที่เจียออกมา มีการเอียงศูนย์
2. เกิดความร้อนที่จานเจียระไนหยาบ ขณะทำการเจียระไน
3. ควรมีจานเจียระไนหลายจานเพื่อทำการเจียระไนหลายระดับ เพื่อลดรอยหยาบที่เกิดจากการเจียระไน
4. ขณะที่จานเจียระไนหมุนควรมีการเลื่อนจานเจียระไนควบคู่กันไปด้วย เพื่อไม่ให้เกิดการสัมผัสบริเวณเดียวกันตลอดการเจียระไน
5. ควรเจียระไนพร้อมกันได้หลายเม็ด เพื่อเป็นการลดเวลาในการเจียระไนต่อเม็ด

6. ควรมีการเคลื่อนที่เข้าจุดอ้างอิง ได้อย่างแม่นยำและสะดวก เพื่อให้การเจียรระโนแต่ละครั้งมีความแม่นยำ
7. ทวนที่ใช้ติดพลอยควรมีขนาดที่เที่ยงตรง เพื่อให้เกิดความแม่นยำในการเจียรระโน
8. ระนาบของจานเจียรระโนต้องมีความเป็นระนาบสูง เพื่อรักษาระนาบของพลอย
9. การติดตั้งชิ้นส่วนต้องติดตั้งด้วยความละเอียดเพื่อรักษาความเป็นระนาบ
10. วัสดุที่ใช้ทำโครงสร้างควรเป็นวัสดุที่สามารถประกอบได้ง่ายและแข็งแรง

เมื่อทราบถึงปัญหาที่พบในการออกแบบเครื่องทดสอบหลักการเจียรระโนพลอยอัตโนมัติ จึงทำการออกแบบเครื่องเจียรระโนพลอยอัตโนมัติในขั้นต่อไปโดยพยายามแก้ปัญหาที่พบให้หมดไป โดยมีหลักในการออกแบบใหม่ที่ล้ำคณดังนี้ คือ

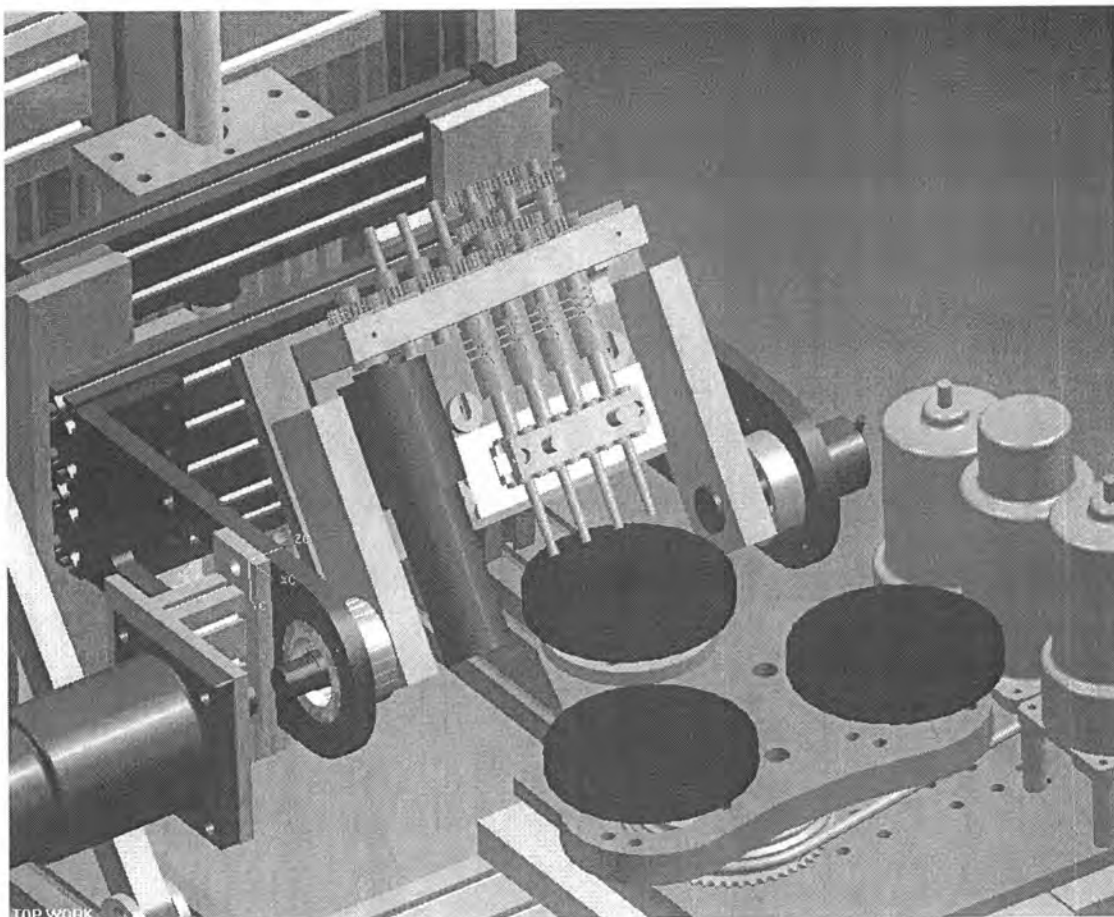
1. พยายามสร้างชิ้นงานแต่ละชิ้นให้มีความสมบูรณ์มากที่สุด
2. เสริมระบบหล่อเย็นให้กับการเจียรระโนหยาบ เพื่อลดความร้อนที่เกิดขึ้น แต่ไม่จำเป็นสำหรับจานเจียรระโนอื่นๆ
3. ใช้จานเจียรระโนทั้งหมด 3 ระดับ เพื่อทำการเจียรระโนหยาบ ก่อนขัดเงา และขัดเงา
4. สร้างระบบการเลื่อนจานเจียรระโนให้พร้อมกับการหมุนจานเจียรระโน เพื่อไม่ให้พลอยสัมผัสที่จุดเดิมตลอดการเจียรระโน
5. อุปกรณ์จับทวนสามรถจับทวนพร้อมกัน 4 ด้าม
6. ใช้ระบบการกลับจุดอ้างอิงอย่างแม่นยำ
7. ใช้ทวนที่มีขนาดคงที่ตลอดความยาวของทวน
8. จานเจียรระโนต้องผ่านการเจียรระนาบ เพื่อรักษาระนาบของพลอย
9. ทำการติดตั้งชิ้นส่วนด้วยอุปกรณ์ที่มีความละเอียดสูง เช่น ระดับน้ำละเอียด
10. ใช้รางอะลูมิเนียม (Aluminum profile) เพื่อสะดวกในการประกอบ และมีความแข็งแรงอยู่ในระดับดี

หลังจากที่ได้หลักการในการออกแบบเครื่องเจียรระโนพลอยอัตโนมัติใหม่ จึงนำมาออกแบบและพัฒนาเครื่องเจียรระโนพลอยอัตโนมัติดังรูปที่ 2.6 และรูปที่ 2.7



รูปที่ 2.6 CAD Design (Chula Faceting Machine Model 2)

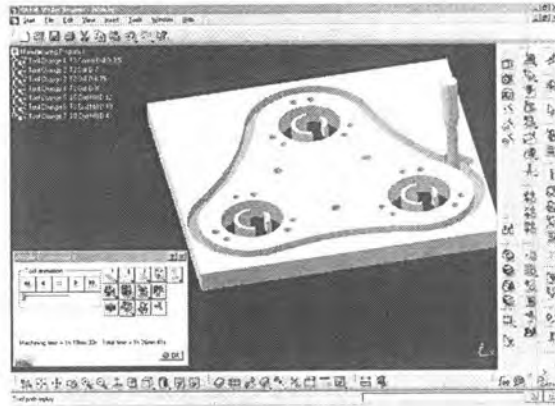
การออกแบบโดยใช้โปรแกรมขั้นสูงนั้น เพื่อต้องการลดการผิดพลาดในการสร้างเครื่องจริง เช่นเมื่อนำชิ้นส่วนมาประกอบกัน จะต้องมีการสวมแล้วชนกัน ชัดกันหรือไม่ โดยชิ้นส่วนสามมิติที่ได้ทำการออกแบบแล้วนั้น สามารถเขียนให้เป็นแบบสองมิติ เพื่อส่งแบบไปสู่กระบวนการผลิตได้โดยง่าย



รูปที่ 2.7 CAD Design (Chula Faceting Machine Model 2) ต่อ

2.3 การผลิตเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ

ในส่วน of ชั้นตอนของกระบวนการผลิตในปัจจุบันนี้ ได้มีการนำเอาคอมพิวเตอร์เข้ามามีส่วนร่วมในการผลิตด้วย เช่น การนำคอมพิวเตอร์มาทำการคำนวณเส้นทางการวิ่งของหัวกัด (Generate Tool Path) แล้วให้โปรแกรมสร้างไฟล์ทิศทาง การเดินของหัวกัด เพื่อส่งต่อไปสร้างชิ้นงานจริงยังเครื่องจักร CNC (Computer Numerical Control) ดังแสดงในรูปที่ 2.8



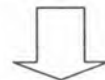
Simulate tool path



```

B012.TXT - Notepad
File Edit Format Help
%
O1000
N1 G49 G54 G80 G40 G90 G00 X0 Y0
(BALL 6)
(ROUGH)
N2 Z50.
N3 G0 X-2.7946 Y1.1349 S70 M3
N4 Z10.2
N5 G1 Z.1 F600.
N6 X-2.2194 Y2.0991 Z-.2008
N7 X-1.0575 Y2.8463 Z-.571
N8 X.3156 Y2.9982 Z-.9412
  
```

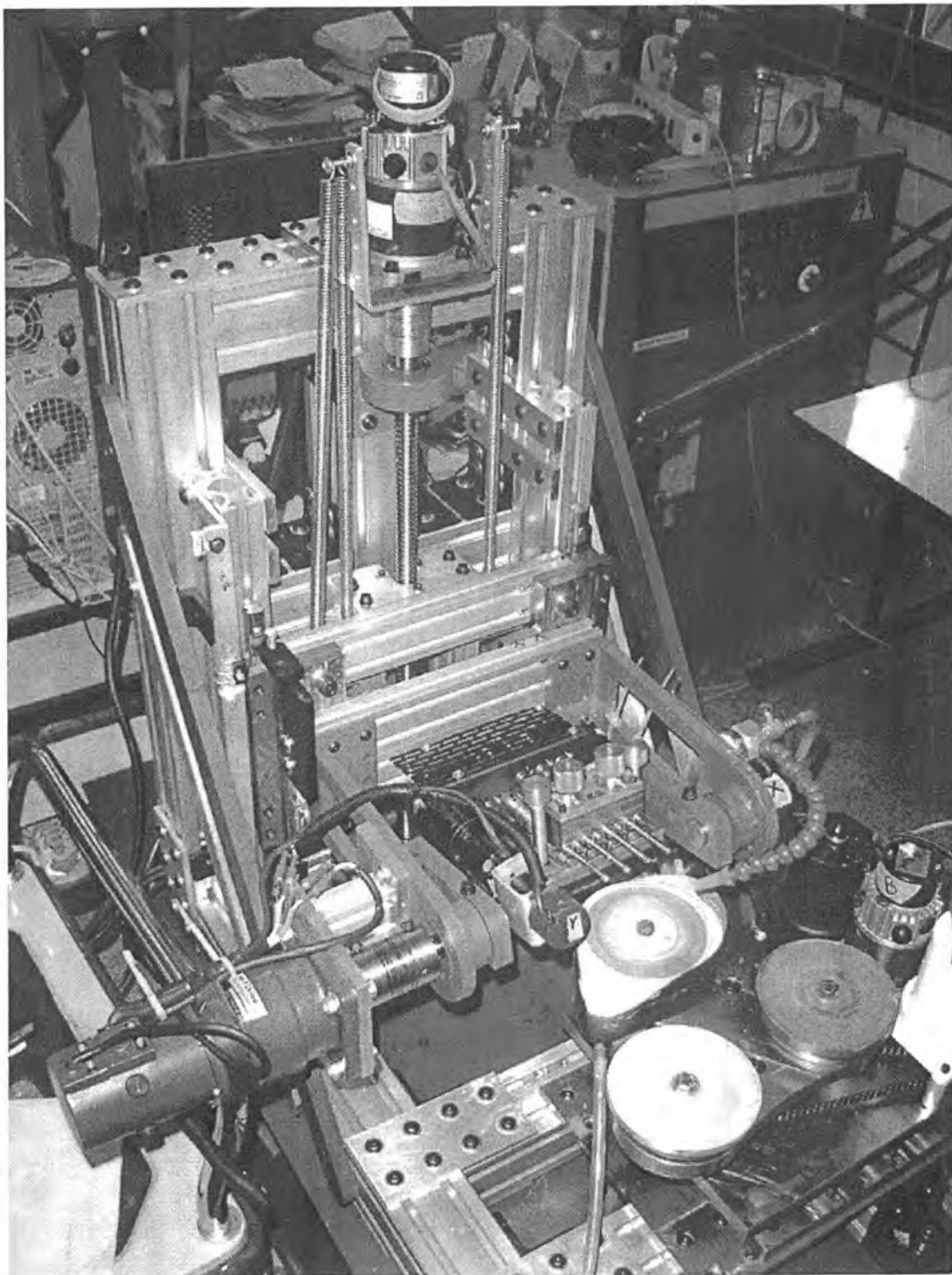
G-code



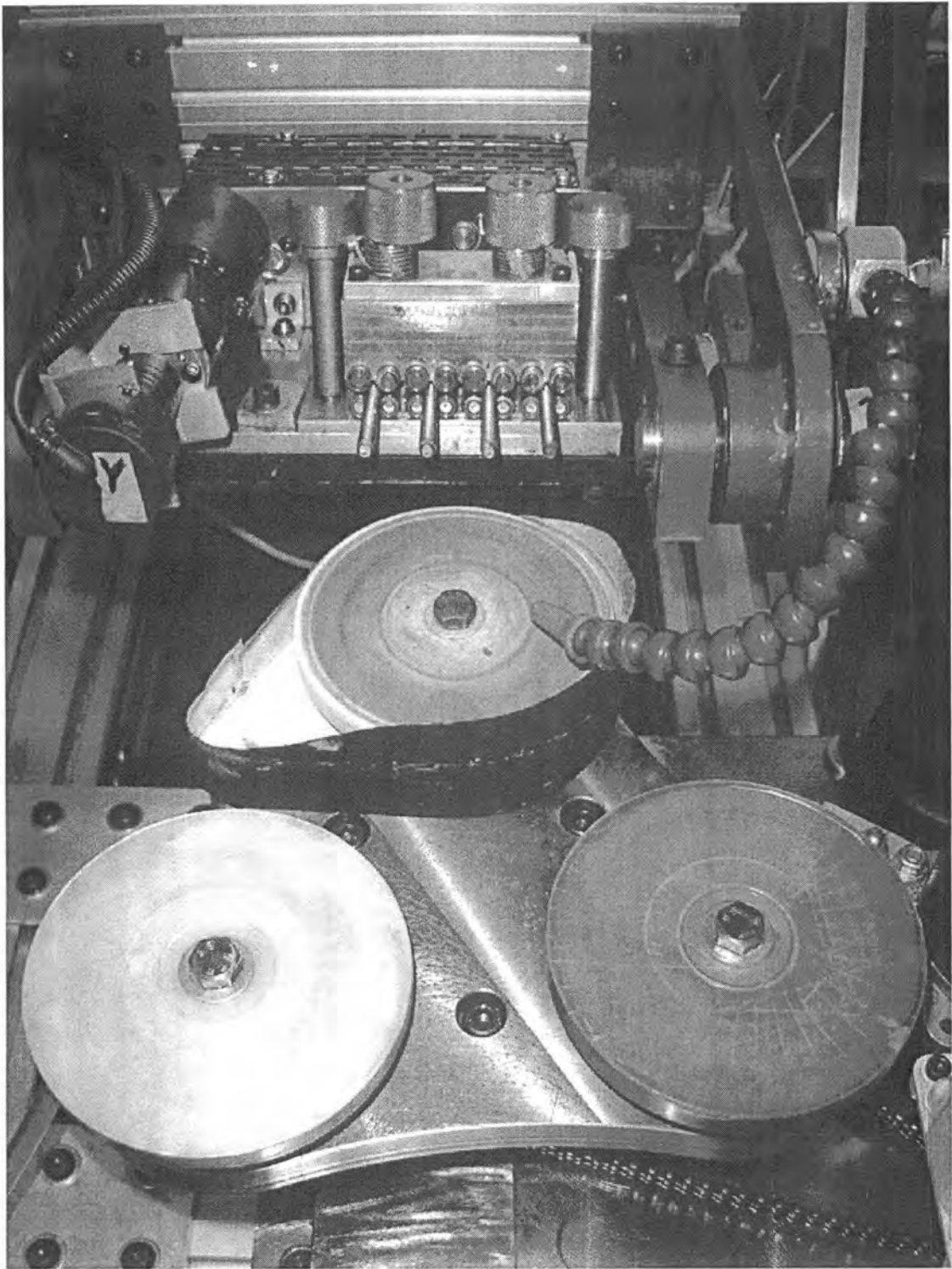
High speed milling machine

รูปที่ 2.8 ลักษณะขั้นตอนการสร้างชิ้นงานโดยใช้คอมพิวเตอร์เข้ามาช่วย

สำหรับวัสดุที่ใช้ในโครงสร้างของเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ มีความสำคัญมากต่อตัวเครื่องเอง เพราะว่าจะส่งผลถึงความแข็งแรง ความทนทาน ความมั่นคงในการเจียรระโน ดังนั้นจึงเลือกเหล็ก เป็นวัสดุที่ใช้ในการสร้างเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติเป็นส่วนใหญ่ และเลือกอลูมิเนียมแบบแข็งมาใช้งานด้วยเฉพาะในส่วนที่จำเป็นเท่านั้น โดยเครื่องเจียรระโนอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้นมาแสดงอยู่ในรูปที่ 2.9



รูปที่ 2.9 เครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ (Chula Faceting Machine Model 2)



รูปที่ 2.10 เครื่องเจียรระโนอัตโนมัติ (Chula Faceting Machine Model 2) ต่อ

2.4 รายละเอียดเครื่องเจียรระโนพลอยอัตโนมัติ

เครื่องเจียรระโนพลอยที่ทำการพัฒนาขึ้นสามารถเคลื่อนที่ได้หลายแกน โดยแต่ละแกนมีพื้นที่ทำงาน (Work space) ดังนี้

1. แกนที่ใช้ในการยกแท่นที่ติดตั้งก้านจับพลอยขึ้นลง (Robotic Arm) เพื่อปรับระดับความลึกในการเจียรระโน สามารถเคลื่อนที่ได้ระยะทางตั้งแต่ 0 มิลลิเมตร ถึง 56.25 มิลลิเมตร
2. แกนหมุนของแท่นที่ติดตั้งก้านจับพลอย (Drop stick grinding angle) เพื่อปรับมุมองศาในการเจียรระโน สามารถเคลื่อนที่ได้มุมตั้งแต่ 0 องศา ถึง 90 องศา
3. แกนหมุนของก้านจับพลอย (Stone Attachment angle) เพื่อปรับเหลี่ยมในการเจียรระโน สามารถหมุนเหลี่ยมในการเจียรระโนตั้งแต่ -360 องศา ถึง 360 องศา
4. แกนการเคลื่อนที่หมุนเพื่อเปลี่ยนชนิดของจานเจียรระโน สามารถหมุนเพื่อเคลื่อนที่เปลี่ยนจานเจียรระโนตั้งแต่ -359 องศา ถึง 359 องศา