

ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

เรื่อง กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม -
ส่วนต่อประสานทางกล เล่ม ๑ เฟลต

พ.ศ. ๒๕๖๗

โดยที่เป็นการสมควรกำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม -
ส่วนต่อประสานทางกล เล่ม ๑ เฟลต

อาศัยอำนาจตามความในมาตรา ๑๕ แห่งพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ. ๒๕๑๑ ซึ่งแก้ไขเพิ่มเติมโดยพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม (ฉบับที่ ๗) พ.ศ. ๒๕๕๘ รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม จึงออกประกาศตามข้อเสนอของคณะกรรมการ มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมไว้ ดังนี้

ข้อ ๑ ประกาศนี้เรียกว่า “ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม เรื่อง กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์ อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม - ส่วนต่อประสานทางกล เล่ม ๑ เฟลต พ.ศ. ๒๕๖๗”

ข้อ ๒ ประกาศนี้ให้มีผลนับแต่วันถัดจากวันประกาศในราชกิจจานุเบกษาเป็นต้นไป

ข้อ ๓ ให้กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม - ส่วนต่อ ประสานทางกล เล่ม ๑ เฟลต มาตรฐานเลขที่ มอก. 3935 เล่ม 1 - 2567 ไว้ ดังมีรายละเอียด ท้ายประกาศนี้

ประกาศ ณ วันที่ ๒๖ ธันวาคม พ.ศ. ๒๕๖๗

เอกนัฏ พร้อมพันธุ์

รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม

ข้อมูลมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
แบบท้ายประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

ชื่อมาตรฐาน	: หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม - ส่วนต่อประสานทางกล เล่ม 1 เพลต MANIPULATING INDUSTRIAL ROBOTS - MECHANICAL INTERFACES - PART 1: PLATES
มาตรฐานเลขที่	: มอก. 3935 เล่ม 1-2567
ผู้จัดทำ	: สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
กรรมการวิชาการ	: คณะอนุกรรมการวิชาการรายสาขา คณะที่ 69/2 หุ่นยนต์อุตสาหกรรม และหุ่นยนต์บริการ
ขอบข่าย	: มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ - กำหนดมิติหลัก (main dimension) การระบุชื่อ (designation) และการ ทำเครื่องหมาย (marking) สำหรับเพลตรูปร่างกลมที่เป็นส่วนต่อประสาน ทางกล (mechanical interface) ซึ่งมีจุดประสงค์เพื่อให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ที่ ถูกติดตั้งที่ส่วนปลายของแขนหุ่นยนต์ (hand-mounted end effector) มีความสามารถในการสับเปลี่ยนหรือสลับใช้อุปกรณ์ (exchangeability) และรักษาการวางทิศทาง (orientation) ของอุปกรณ์ได้ - ไม่ได้ระบุข้อกำหนดอื่นที่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์ที่ต่อประกบ (coupling device) กับอุปกรณ์ที่ถูกติดตั้งที่ส่วนปลายของแขนหุ่นยนต์ - ไม่ได้ระบุเกี่ยวกับช่วงการรองรับโหลด (load-carrying range) เนื่องจาก คาดหวังว่าจะมีการเลือกส่วนต่อประสาน (interface) ที่เหมาะสมตามการ ใช้งานและความสามารถในการรองรับโหลดของหุ่นยนต์ - ส่วนต่อประสานทางกลที่กำหนดไว้ในมาตรฐานฉบับนี้ยังสามารถนำไปใช้ใน ระบบการเคลื่อนย้ายอย่างง่ายที่ไม่ได้ครอบคลุมโดยบทนิยามของหุ่นยนต์ แขนกลอุตสาหกรรม เช่น การจับและการวาง (pick-and-place) หรือ หน่วยมาสเตอร์-สเลฟ (master-slave unit)
เนื้อหาประกอบด้วย	: บททั่วไป ขอบข่าย เอกสารอ้างอิง บทนิยาม มิติ รหัสการระบุชื่อ การทำ เครื่องหมาย
จำนวนหน้า	: ๑๔ หน้า
ISBN (e-book)	: ๙๗๘-๖๑๖-๖๑๗-๓๐๑-๗
ICS	: ๒๕.๐๔๐.๓๐

สถานที่จัดเก็บ : ห้องสมุดสำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
ถนนพระรามที่ ๖ กรุงเทพมหานคร ๑๐๕๐๐ โทรศัพท์ ๐๒ ๕๓๐ ๖๘๓๔
ต่อ ๐๒ ๕๔๐-๒๕๔๑

สถานที่จำหน่าย : สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
ถนนพระรามที่ ๖ กรุงเทพมหานคร ๑๐๕๐๐
<https://www.tisi.go.th>