

ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

เรื่อง กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม - การจัดการวัตถุ
ด้วยการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ - คำศัพท์และการนำเสนอลักษณะเฉพาะ

พ.ศ. ๒๕๖๗

โดยที่เป็นการสมควรกำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม -
การจัดการวัตถุด้วยการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ - คำศัพท์และการนำเสนอลักษณะเฉพาะ

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

ข้อ ๑ ประกาศนี้เรียกว่า “ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม เรื่อง กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์
อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม - การจัดการวัตถุด้วยการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ -
คำศัพท์และการนำเสนอลักษณะเฉพาะ พ.ศ. ๒๕๖๗”

ข้อ ๒ ประกาศนี้ให้มีผลนับแต่วันถัดจากวันประกาศในราชกิจจานุเบกษาเป็นต้นไป

ข้อ ๓ ให้กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม - การจัดการ
วัตถุด้วยการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ - คำศัพท์และการนำเสนอลักษณะเฉพาะ มาตรฐานเลขที่
มอก. 3937 - 2567 ไว้ ดังมีรายละเอียดท้ายประกาศนี้

ประกาศ ณ วันที่ ๒๗ ธันวาคม พ.ศ. ๒๕๖๗

เอกนัฏ พร้อมพันธุ์

รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม

ข้อมูลมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

แบบท้ายประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

ชื่อมาตรฐาน	: หุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม – การจัดการวัตถุด้วยการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ คำศัพท์และการนำเสนอลักษณะเฉพาะ MANIPULATING INDUSTRIAL ROBOTS - OBJECT HANDLING WITH GRASP-TYPE GRIPPERS -VOCABULARY AND PRESENTATION OF CHARACTERISTICS
มาตรฐานเลขที่	: มอก. 3937-2567
ผู้จัดทำ	: สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
กรรมการวิชาการ	: คณะอนุกรรมการวิชาการรายสาขา คณะที่ 69/2 หุ่นยนต์อุตสาหกรรม และหุ่นยนต์บริการ
ขอบข่าย	: มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ - มุ่งเน้นไปที่ฟังก์ชันการทำงานของอุปกรณ์ส่วนปลายของแขนหุ่นยนต์ (end effector) และเน้นที่ใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ (grasp-type gripper) ตามที่กำหนดไว้ในหัวข้อ 4.1.2.1 - ระบุคำศัพท์เพื่ออธิบายการจัดการวัตถุและคำศัพท์ที่เกี่ยวข้องกับการทำงาน โครงสร้าง และองค์ประกอบของการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ - Annex A ได้ระบุรูปแบบสำหรับการนำเสนอลักษณะเฉพาะของอุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ โดยมีจุดประสงค์เพื่อนำไปใช้งานในลักษณะต่อไปนี้ ก) ผู้ทำอุปกรณ์ส่วนปลายของแขนหุ่นยนต์สามารถนำเสนอลักษณะเฉพาะของผลิตภัณฑ์ให้แก่ผู้ใช้หุ่นยนต์ได้ ข) ผู้ใช้หุ่นยนต์สามารถระบุความต้องการของส่วนปลายของแขนหุ่นยนต์ที่ต้องการได้ ค) ผู้ใช้หุ่นยนต์สามารถอธิบายลักษณะเฉพาะของวัตถุที่ต้องการจัดการ และการจัดการวัตถุตามลักษณะจำเพาะของหุ่นยนต์ได้ - ยังสามารถนำไปใช้กับระบบการเคลื่อนย้ายอย่างง่ายที่ไม่ได้ครอบคลุมโดย บทนิยามของหุ่นยนต์แขนกลอุตสาหกรรม เช่น การจับและการวาง (pick-and-place) หรือหน่วยมาสเตอร์-สเลฟ (master-slave unit)
เนื้อหาประกอบด้วย	: บททั่วไป ขอบข่าย คำศัพท์และบทนิยาม คำศัพท์ที่เกี่ยวข้องกับการจัดการ วัตถุ คำศัพท์ที่เกี่ยวข้องกับการใช้อุปกรณ์จับชนิดหยิบจับ (grasp-type gripper) และภาคผนวก
จำนวนหน้า	: ๔๔ หน้า

ISBN (e-book) : ๙๗๘-๖๑๖-๖๑๗-๔๙๙-๑

ICS : ๐๑.๐๔๐.๒๕, ๒๕.๐๔๐.๓๐

สถานที่จัดเก็บ : ห้องสมุดสำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
ถนนพระรามที่ ๖ กรุงเทพมหานคร ๑๐๔๐๐ โทรศัพท์ ๐๒ ๔๓๐ ๖๘๓๔
ต่อ ๐๒ ๔๔๐-๒๔๔๑

สถานที่จำหน่าย : สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
ถนนพระรามที่ ๖ กรุงเทพมหานคร ๑๐๔๐๐
<https://www.tisi.go.th>