

สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าลาดกระบัง

การพัฒนาเครื่องตอณพวงถังแก๊สหุงต้ม

IMPROVEMENT LPG CYLINDER STAMPING MACHINE

โดย

นายสุรยุทธ อ่างพิพัฒน์นวกิจ

นายธาดา พรตฤกษ์ศักดิ์

อาจารย์ที่ปรึกษา

รศ.จำลอง ปราบแก้ว

ร/ท.

๘ 85๖ ๗

๑550

เลขหมู่.....

เลขทะเบียน..... **81761**

วัน,เดือน,ปี..... **24 ส.ย. 2551**

b. **11๑3๖๔8๔**
i.....

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2550

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญาโทปีการศึกษา 2550

ภาควิชา วิศวกรรมเครื่องกล

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง การพัฒนาเครื่องตอกนูนถังแก๊สหุงต้ม

IMPROVEMENT LPG CYLINDER STAMPING MACHINE

ผู้จัดทำ

1. นายสุรยุทธ จ่างพิพัฒน์นวกิจ รหัสประจำตัว 47010894

2. นายชานา พรสกุลศักดิ์ รหัสประจำตัว 47010331



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เครื่องตอกเลขहु้งัก้าซहु้งค้ม

นายสุรยุทธ ช่างพิพัฒน์นวกิจ 47010894

นายธาดา พรสกุลศกดิ์ 47010331

รศ.จำลอง ปรามแก้ว อาจารย์ที่ปรึกษา
ปีการศึกษา 2550

บทคัดย่อ

ถึงก้าซहु้งค้มจะมีการทดสอบความปลอดภัยของตัวถังบรรจุทุก5ปี โดยการทดสอบจะต้องเป็นไปตามที่กฎหมายกำหนดและ ตามมาตรฐาน มอก.151-2539 เพื่อให้ผู้บริโภคได้มั่นใจถึงความปลอดภัยในการใช้งาน การตอกหมายเลขที่हु้งัก้าซนั้นได้แสดง บริษัทที่ทดสอบวิธีการทดสอบ วันเดือนปีที่ทดสอบ และสถานที่ทดสอบ เครื่องตอกเลขहु้งัก้าซहु้งค้มจึงเป็นเครื่องมือสำคัญตัวหนึ่งในกระบวนการการบรรจุก้าซहु้งค้ม โครงการนี้จึงมุ่งวัตถุประสงค์ในการออกแบบและพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขถึงก้าซของ บริษัท ปตท.จำกัด (มหาชน) โดยการปรับปรุงทางด้านโครงสร้างของเครื่องจักรเปลี่ยนระบบควบคุมด้วยไฟฟ้าเป็นระบบอิเล็กทรอนิกส์ (PLC) ซึ่งควบคุมการทำงานของระบบไฮดรอลิก ออกแบบชุดตอกหมายเลขและติดตั้งชุดจับยึด ผลการทดสอบพบว่าเครื่องตอกหมายเลขมีความชัดเจนมากยิ่งขึ้น สามารถควบคุมการทำงานได้ง่ายและปลอดภัยกับผู้ใช้งาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เครื่องตอกเลขปั๊มก๊าซหุงต้ม

Surayut Jangpipatnawakij 47010894

Tada Pornsakunsuk 47010331

Asso.Prof.Chamlong Prabkeao Adviser

Abstract

The LPG cylinders are guaranteed to pass standard quality and quantity test in each 5 years accordance with TIS 151-2539 and other regulations to ensure maximum safety for every household. The LPG cylinder must be stamped the number, the manufacturing, the process, the area and the date of testing so the Stamping machine is one of the important tools in the gas fulfilling procedures. The objective of this project is to design and develop the operation of Stamping machine for the LPG cylinders of PTT Public Company Limited by changing the electric circuit into electronic system (PLC) that control the hydraulic system , design the stamper and cramp tank. From the test , stamping is more explicit, easy to control and safety for customer.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ

บทคัดย่อภาษาไทย	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	II
กิตติกรรมประกาศ	III
สารบัญ	IV
สารบัญภาพ	VI
บทที่ 1 บทนำ	
1.1 ความเป็นมาและแรงจูงใจ	1
1.2 วัตถุประสงค์	1
1.3 ขั้นตอนการดำเนินงาน	1
1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ	1
บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการพื้นฐานของระบบ ไฮดรอลิก	2
2.1 ระบบไฮดรอลิก	2
2.2 การใช้งานระบบไฮดรอลิก	2
2.3 ข้อดีของระบบไฮดรอลิก	3
2.4 น้ำมันไฮดรอลิก	4
2.5 ปัมป์ไฮดรอลิก (Hydraulic)	6
2.6 กระบอกสูบไฮดรอลิก (Hydraulic Cylinder)	7
2.7 ถังพักน้ำมันไฮดรอลิก	9
2.8 รีลิววาล์ว	9
2.9 มอเตอร์ไฮดรอลิก	10
บทที่ 3 การออกแบบและความรู้ทั่วไปเกี่ยวกับเครื่องตอกถัง	12
3.1 มาตรฐานที่ใช้ในการตอกเลขหูถัง	12
3.2 ลักษณะทั่วไปของเครื่องจักร	12
3.3 ประสิทธิภาพของเครื่องจักร	13
3.4 ส่วนประกอบของระบบควบคุมไฟฟ้า	13
3.5 ส่วนประกอบของระบบควบคุมไฮดรอลิก	13
3.6 อุปกรณ์และเครื่องมือต่างๆที่ใช้ในโครงการ	14
3.7 การออกแบบชุดตอกหมายเลข	20
3.8 ขั้นตอนการเปิดเครื่อง	20
3.9 ขั้นตอนการปิดเครื่อง	20
3.10 ขั้นตอนการทำงาน	21

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.11	โครงสร้างเครื่องจักร	21
3.12	ระบบไฮดรอลิกสำหรับขับเคลื่อน	21
3.13	ระบบไฟฟ้าควบคุมการทำงานของเครื่องจักร	22
3.14	ระบบ Conveyor ท่าเทียบding	22
3.15	หลักการการทำงานของระบบควบคุมไฟฟ้า	22
3.16	วงจรควบคุม PLC ระบบแมนนวล	24
3.17	วงจรควบคุม PLC ระบบอัตโนมัติ	25
3.18	หลักการการทำงานของระบบไฮดรอลิก	25
บทที่ 4 ขั้นตอนและการทดลอง		27
4.1	การพัฒนาวงจรควบคุมเครื่องตอกหมายเลขहु้ดงัก้าซหุงด้ม	27
4.2	การพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขहु้ดงัก้าซหุงด้มทางด้าน โครงสร้าง และการใช้งาน	32
4.3	แนวทางการพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขहु้ดงัก้าซหุงด้มในรุ่นต่อไป	37
บทที่ 5 สรุปและวิจารณ์		40
บรรณานุกรม		41
ภาคผนวก		42



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญภาพ

รูปที่ 2.1 แสดงส่วนประกอบของปั๊มไฮดรอลิก	7
รูปที่ 2.2 แสดง แสดงส่วนประกอบของกระบอกสูบ	8
รูปที่ 2.3 แสดงส่วนประกอบของถังพักน้ำมัน ไฮดรอลิก	9
รูปที่ 2.4 แสดงส่วนประกอบของรีลิวฟวาล์ว	9
รูปที่ 2.5 แสดงมอเตอร์ไฮดรอลิกชนิดหมุนได้สองทิศทาง	10
รูปที่ 2.6 แสดงมอเตอร์แบบเฟือง	11
รูปที่ 2.7 แสดงมอเตอร์แบบวน	11
รูปที่ 3.1 แสดงโครงสร้างของชุดจับยึดกระบอกสูบ	12
รูปที่ 3.2 แสดงชุดดอกหมายเลขชุดที่ 1	14
รูปที่ 3.3 แสดงชุดดอกหมายเลขชุดที่ 2	15
รูปที่ 3.4 แสดงสายน้ำมัน ไฮดรอลิก	15
รูปที่ 3.5 แสดงชุด Power Unit ของระบบ ไฮดรอลิก	16
รูปที่ 3.6 แสดง Pressure Relief Valve	16
รูปที่ 3.7 แสดงตู้ควบคุมอุปกรณ์ทางไฟฟ้า	17
รูปที่ 3.8 แสดง Foot Switch	17
รูปที่ 3.9 แสดงชุดคอมพิวเตอร์	18
รูปที่ 3.10 แสดง Pressure Switch	18
รูปที่ 3.11 แสดง Limit Switch	19
รูปที่ 3.12 แสดงชุดควบคุมการทำงานของเครื่องดอกหมายเลขชุดถึงท้าย	19
รูปที่ 3.13 แสดงชุดดอกหมายเลขชุดที่ 1	20
รูปที่ 3.14 แสดงชุดดอกหมายเลขชุดที่ 2	20
รูปที่ 3.15 แสดงวงจร PLC	23
รูปที่ 3.16 แสดงตารางแสดงค่า Input และ Output ของ PLC	24
รูปที่ 3.17 แสดงวงจรควบคุม PLC ระบบแมนนวล	24
รูปที่ 3.18 แสดงวงจร PLC ระบบอัตโนมัติ	25
รูปที่ 3.19 แสดงการทำงานของระบบ ไฮดรอลิก	26
รูปที่ 4.1 แสดงวงจรไฟฟ้าแบบเดิม	27
รูปที่ 4.2 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบเก่า(ยังไม่ได้ปรับปรุง)	28
รูปที่ 4.3 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบเก่า(ปรับปรุง) 1	28
รูปที่ 4.4 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบเก่า(ปรับปรุง) 2	29

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 4.5 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบใหม่ PLC	29
รูปที่ 4.6 แสดงวงจรไฟฟ้าแบบใหม่	30
รูปที่ 4.7 แสดงโปรแกรมควบคุมระบบแมนนวล	31
รูปที่ 4.8 แสดงโปรแกรมควบคุมอัตโนมัติ	31
รูปที่ 4.9 แสดงโครงสร้างการทำงานของเครื่องเดิม	32
รูปที่ 4.10 แสดงตารางเปรียบเทียบรอยสักของชุดหมายเลขรุ่นเก่าที่ดอกลงบนถังก๊าซ	33
รูปที่ 4.11 แสดงผลการดอกรุ่นเก่า	33
รูปที่ 4.12 แสดงตารางการเปรียบเทียบรอยสักของชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 1 กับชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 2	34
รูปที่ 4.13 แสดงผลการดอกรุ่นใหม่ 1 และรุ่นใหม่ 2	34
รูปที่ 4.14 แสดงตารางการเปรียบเทียบระหว่างการใช้ชุดจับถังก๊าซแบบเปลี่ยนตัวเลขและไม่เปลี่ยนตัวเลข	35
รูปที่ 4.15 แสดงผลการดอกรุ่นเก่าเมื่อใช้ชุดจับถังถังก๊าซ	36
รูปที่ 4.16 แสดงผลการดอกรุ่นใหม่เมื่อใช้ชุดจับถังถังก๊าซ	36
รูปที่ 4.17 แสดงเครื่องดอกรุ่นใหม่	37
รูปที่ 4.18 แสดงเครื่องดอกรุ่นใหม่	38
รูปที่ 4.19 แสดงเครื่องดอกรุ่นใหม่	38
รูปที่ 4.20 แสดงการทำงานของเครื่องดอกรุ่นใหม่	39
รูปที่ 4.21 แสดงผลการทำงานของเครื่องดอกรุ่นใหม่	39

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ความเป็นมาและแรงจูงใจ

ทางบริษัท ปตท. จำกัด ได้วิเคราะห์สาเหตุที่ทำให้เครื่องดอกหมายเลขรุ่นเก่าทำงานได้ไม่ตรงมาตรฐาน จึงต้องการให้นักศึกษาที่เข้ารับการฝึกงานที่ บริษัท ปตท. พัฒนาเครื่องดอกเลขถึง ก๊าซหุงต้มให้สามารถดอกได้ตามมาตรฐาน มอก151-2539 ว่าด้วยการทดสอบถังก๊าซหุงต้ม โดยใช้ระบบไฮดรอลิกควบคุมด้วยไฟฟ้า เป็นตัวบีบอัดชุดตัวเลขลงบนหูถังก๊าซโดยมีความลึกของตัวเลขไม่น้อยกว่า 1 มิลลิเมตร

1.2 วัตถุประสงค์หลัก : พัฒนาเครื่องดอกหูถังก๊าซ

1. พัฒนาปรับปรุงระบบควบคุมจากระบบ hard wire control (ระบบควบคุมทางไฟฟ้า) เป็นระบบควบคุมอิเล็กทรอนิกส์ (PLC)
2. ออกแบบชุดดอกหมายเลขให้สามารถดอกให้ลึกตามมาตรฐาน
3. คิดค้นชุดจับยึดถังก๊าซถังก๊าซหุงต้ม

1.3 ขั้นตอนการดำเนินงาน

โครงการนี้เริ่มต้นจากการศึกษาระบบการทำงานของเครื่องดอกหมายเลข ทั้งทางด้านระบบไฟฟ้าและระบบไฮดรอลิก แล้ววิเคราะห์หาสาเหตุที่เครื่องดอกหมายเลขทำงานไม่บรรลุวัตถุประสงค์ พร้อมทำการทดลองแก้ไขปรับปรุง เปลี่ยนแปลงและพัฒนาเครื่องจักรให้มีประสิทธิภาพดียิ่งขึ้นเพื่อให้เป็นต้นแบบของเครื่องดอกหมายเลขในรุ่นต่อไป

1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

- 1.4.1 ได้เครื่องดอกเลขหูถังก๊าซหุงต้มที่ดอกได้ตรงมาตรฐาน
- 1.4.2 ได้นำความรู้เกี่ยวกับระบบไฮดรอลิกและPLC

บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการพื้นฐานของระบบไฮดรอลิก

2.1 ระบบไฮดรอลิก

คำว่า hydraulic มาจากคำในภาษากรีก 2 คำ คือ hydro หมายถึงน้ำ และ aulis ซึ่งหมายถึงท่อ (pipe) เดิมคำว่า hydraulic จึงหมายถึงเฉพาะการไหลของน้ำในท่อเท่านั้น แต่ปัจจุบันคำนี้หมายถึงการไหลของของเหลวทุกชนิดที่ใช้ในระบบ เพื่อเป็นตัวกลางการถ่ายเทกำลังงานในการเปลี่ยนแปลงกำลังงานของไหลเป็นกำลังงานกลคือทำให้กระบอกสูบไฮดรอลิกและมอเตอร์ไฮดรอลิกทำงานตัวอย่างงานเช่น ระบบเบรกในรถยนต์ แม่แรงไฮดรอลิก เครื่องอัด เกียร์อัตโนมัติ เทรน กว้าน รถแทรกเตอร์ และเครื่องจักรในโรงงานอุตสาหกรรมต่างๆ

1. **อุปกรณ์ต้นกำลังไฮดรอลิก** ทำหน้าที่เป็นต้นกำลังในการขับปั้มน้ำมันไฮดรอลิกเพื่อส่งจ่ายให้แก่ระบบไฮดรอลิก ประกอบด้วยเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ไฟฟ้า
2. **อุปกรณ์เก็บและปรับปรุงคุณภาพน้ำมันไฮดรอลิก** ทำหน้าที่เป็นที่พักของน้ำมัน ขจัดสิ่งสกปรก ขจัดฟองอากาศ และระบายความร้อนของน้ำมันไฮดรอลิก ประกอบด้วยถังพักน้ำมันไฮดรอลิก ใสกรองน้ำมันไฮดรอลิก และอุปกรณ์ประกอบอื่นๆที่ใช้กับถังพักน้ำมัน
3. **อุปกรณ์สร้างการไหล** ทำหน้าที่สร้างอัตราการไหล ประกอบด้วยปั้มไฮดรอลิก ชนิดต่างๆ
4. **อุปกรณ์ควบคุมการทำงาน** หมายถึง วาล์วควบคุมชนิดต่างๆ ในระบบไฮดรอลิก เช่น วาล์วควบคุมทิศทาง การไหลใช้ควบคุมทิศทางเคลื่อนที่ของก้านสูบ วาล์วควบคุมอัตราการไหลใช้จำกัดปริมาณน้ำมันที่เข้าสู่สูบเพื่อควบคุมความเร็วของก้านสูบ วาล์วควบคุมความดันใช้ควบคุมความดันระบบ
5. **อุปกรณ์การทำงาน** ทำหน้าที่เปลี่ยนกำลังงานของไหลให้เป็นกำลังกล เช่นกระบอกสูบไฮดรอลิก หรือมอเตอร์ไฮดรอลิก
6. **อุปกรณ์ระบบท่อทาง** ทำหน้าที่เป็นท่อทางการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกในระบบ ประกอบด้วย แبيب(pipe), ข้องอ(bending), ท่อ(tube), สายน้ำมันไฮดรอลิก(hoses), และข้อต่อชนิดต่างๆ(fittings)

2.2 การใช้งานระบบไฮดรอลิก

- ระบบไฮดรอลิกในโรงงานอุตสาหกรรม
- ระบบไฮดรอลิกในอุตสาหกรรมเหล็กกล้า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- ระบบไฮดรอลิกในงานวิศวกรรมโยธา
- ระบบไฮดรอลิกในยานยนต์อุตสาหกรรม
- ระบบไฮดรอลิกในเรือเดินทะเล
- ระบบไฮดรอลิกในงานเฉพาะอย่าง

1.ระบบไฮดรอลิกในโรงงานอุตสาหกรรม ในงานอุตสาหกรรมได้มีการนำระบบไฮดรอลิกไปใช้ในเครื่องมือต่างๆ เช่น เครื่องฉีดพลาสติก เครื่องฉีดลูนีเนียม แท่นอัดชิ้นงาน เครื่องป้อนและเครื่องตัดชิ้นงาน เครื่องประกอบชิ้นรูปชิ้นงาน เครื่องจักรขนาดใหญ่ เครื่องกึ่งและเจียรระไน

2.ระบบไฮดรอลิกในอุตสาหกรรมเหล็กกล้า ในปัจจุบันงานอุตสาหกรรมเหล็กกล้าส่วนใหญ่จะต้องมีการใช้งานอุปกรณ์ไฮดรอลิกตัวอย่าง เช่น ใช้กับแท่นเลื่อย แขนโยน ฐานป้อนและส่ง เครื่องปรับขนาดลูกกลิ้ง อุปกรณ์แยกและส่ง อุปกรณ์ควบคุมท่อหล่อเย็น เป็นต้น

3.ระบบไฮดรอลิกในงานวิศวกรรมโยธา ตัวอย่างงานที่ใช้ในระบบนี้ เช่น ระบบปิดเปิดประตูกันน้ำ เขื่อนกันน้ำ การควบคุมการปิดเปิดช่องทางเดินเรือ การควบคุมปิดเปิดสะพาน

4.ระบบไฮดรอลิกในยานยนต์อุตสาหกรรม ตัวอย่างของการใช้ระบบไฮดรอลิกที่ใช้ในยานยนต์อุตสาหกรรม เช่น รถแทรกเตอร์ รถเทอร์เลอร์ ปั้นจั่น รถยก รถขุด เกรน รถกวาด รถตัด เครื่องจักรกลการเกษตร รถกระเช้า รถขนย้ายวัสดุ และเครื่องจักรที่ใช้ในการก่อสร้างอื่นๆ

5.ระบบไฮดรอลิกในเรือเดินทะเล เช่น ระบบนำร่องอัตโนมัติ ระบบหางเสือเรือทั้งแบบธรรมดาและแบบอัตโนมัติ การควบคุมการปล่อยอวน การควบคุมระบบระบายน้ำใต้ท้องเรือ เป็นต้น

6.ระบบไฮดรอลิกในงานเฉพาะอย่าง งานที่นำเอาระบบไฮดรอลิกมาใช้นั้น ตัวอย่างเช่น กล้องเทเลสโคป ระบบสื่อสารทางอากาศ ทุ่นเก็บข้อมูลด้านสมุทรศาสตร์ และอุทกนิยศาสตร์ในทะเล เครื่องขุดเจาะน้ำมันในทะเล เครื่องเจาะสำรวจแหล่งแร่ เครื่องมือสำรวจชั้นดิน

2.3 ข้อดีของระบบไฮดรอลิก

ระบบไฮดรอลิกมีข้อได้เปรียบหลายประการดังนี้

1.ง่ายต่อการควบคุม โดยปกติแล้วการส่งกำลังโดยกลไกจะมีความยุ่งยากเกี่ยวกับโครงสร้างที่จะควบคุมให้เกิดการเคลื่อนที่ทำงานทั้งแบบหมุนและแนวเส้นตรง แต่ระบบไฮดรอลิกทำงานได้ง่ายและดีทั้งในแนวตรงและในแนวหมุนเพียงแต่ใช้กำลังงานจากของไหลไปเปลี่ยนแปลงเป็นกำลังกลเพื่อทำงานที่ต้องการแรงผลักดันหรือแรงบิดมากๆ ได้

2.การปรับเปลี่ยนความเร็วของลูกสูบหรือมอเตอร์ไฮดรอลิกกระทำได้ง่าย สามารถปรับเปลี่ยนความเร็วได้ทุกระดับโดยปรับที่วาล์วควบคุมอัตราการไหลของน้ำมัน ส่วนมอเตอร์ไฟฟ้าหรือเครื่องยนต์นั้นควรทำงานที่ความเร็วคงที่มากกว่า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.แรงคงที่ ระบบไฮดรอลิกที่จะให้แรงคงที่ได้โดยที่ไม่จำกัดความเร็ว

4.ตั้งขนาดของแรงที่ต้องการใช้งานได้ เพราะปริมาณน้ำมันที่ความดันส่วนเกินไหลออกไปทางวาล์วจำกัดความดันหมด

5.การทำงานกลับทิศไปมาได้ กระบอกสูบและมอเตอร์ไฮดรอลิกสามารถทำงานกลับทิศได้ โดยไม่ต้องรอให้หยุด โดยอาศัยวาล์วทิศทางการไหลส่วนปัญหาการโอเวอร์โหลดขณะทำงานกลับทิศจะไม่มีเช่น ก้านสูบเลื่อนออกสุกระยะชักแล้ว แต่ปั๊มยังคงส่งอัตราการไหลไปในระบบ ความดันที่เกิดขึ้นแต่จะถูกจำกัดโดยวาล์วปลดความดัน

6.ควบคุมการทำงานได้เที่ยงตรง แม่นยำและถูกต้อง เพราะมีวาล์วที่ใช้ควบคุมทั้งความเร็วและความดัน

7.กะทัดรัด กินเนื้อที่ในการติดตั้งและมีน้ำหนักน้อยกว่า เมื่อเปรียบเทียบกับขนาดกำลังเดียวกัน เช่น ปั๊มหรือมอเตอร์ไฮดรอลิกขนาด 9 แรงม้า จะมีน้ำหนักเพียง 5 กิโลกรัมเท่านั้น ในขณะที่มอเตอร์ไฟฟ้าขนาด 10 แรงม้า จะมีน้ำหนักที่มากกว่าหลายสิบกิโลกรัม และในบริเวณที่ไม่เหมาะสมก็สามารถที่จะติดตั้งได้เพียงแต่มีที่ว่างให้ท่อเท่านั้น

8.สามารถหยุดชะงัก เนื่องจากการรับโอเวอร์โหลดนานๆได้ เมื่อโหลดลดลงก็ทำงานต่อไปได้ทันที ไม่มีปัญหาจากการที่วัสดุขาดเหมือนมอเตอร์ไฟฟ้า เมื่อรับโอเวอร์โหลดนานๆ ระบบก็ยังทำงานต่อไปได้เพียงแต่ความดันน้ำมันส่วนเกินจะไหลออกทางวาล์วจำกัดความดัน

9.ปลอดภัย ระบบไฮดรอลิกจะมีความปลอดภัยสูง แม้ว่าจะรับโหลดนานๆ ไม่มีปัญหาไฟฟ้าลัดวงจรเหมือนระบบไฟฟ้า จึงทำให้เป็นที่สนใจและนำไปใช้ในโรงงานได้ดีกว่าระบบอื่นๆ

2.4 น้ำมันไฮดรอลิก

น้ำมันไฮดรอลิกมีหน้าที่เป็นตัวกลางในการถ่ายเทกำลังงานจุดหนึ่งไปยังอีกจุดหนึ่งในระบบเพื่อเปลี่ยนแปลงกำลังงานของไหลให้เป็นกำลังงาน เป็นตัวหล่อลื่น และลดแรงเสียดทานระหว่างผิวสัมผัสของอุปกรณ์ต่าง น้ำมันไฮดรอลิกทำหน้าที่เป็นซิลด์ด้วย เพื่อให้มีการรั่วซึมเกิดขึ้นน้อยที่สุดภายในชิ้นส่วนของอุปกรณ์ การไหลเวียนของน้ำมันไฮดรอลิกขณะทำงานจะช่วยถ่ายเทความร้อนที่เกิดขึ้นกับอุปกรณ์ต่างๆ อันเนื่องมาจากการสูญเสียกำลังงานในระบบ ถ้าเลือกใช้น้ำมันผิดประเภท ไม่เหมาะสมกับเครื่องจักร ที่บริษัทผู้ผลิตได้กำหนดไว้ เครื่องจักรก็อาจทำงานไม่เต็มประสิทธิภาพหรืออาจจะชำรุดเสียหายไปทั้งระบบเนื่องจากเครื่องจักรต่างๆ ที่ใช้ระบบไฮดรอลิกมีลักษณะของการใช้แรงไม่เท่ากันและระยะเบียดของชิ้นส่วนอุปกรณ์ต่างๆภายใต้เครื่องจักรไม่เท่ากันรวมทั้งอุณหภูมิในการทำงานของเครื่องจักรแต่ละชนิด

ดังนั้นการเลือกใช้น้ำมันไฮดรอลิกแต่ละชนิดต้องเลือกใช้ให้เหมาะสมกับลักษณะงานตามที่บริษัทผู้ผลิตได้กำหนดไว้ ถึงแม้ว่าเราจะเลือกใช้น้ำมันของน้ำมันไฮดรอลิกได้อย่างถูกต้องแล้วก็ตาม ในขณะที่ใช้งานก็ยังต้องบำรุงดูแลรักษาน้ำมันไฮดรอลิกให้อยู่ในสภาพดี คือ สะอาด มี

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

อุณหภูมิพอเหมาะและเปลี่ยนใหม่เมื่อถึงอายุการใช้งานรวมทั้งควรตรวจสอบให้มีน้ำมัน ไฮดรอลิก อยู่ในระดับพอเพียงสำหรับการใช้งานในระบบอย่างสม่ำเสมอ

หน้าที่ของน้ำมันไฮดรอลิก (Function of hydraulic fluids)

หน้าที่หลักของน้ำมัน ไฮดรอลิก มี 4 ประการ คือ

1. การส่งผ่านกำลัง (power transmission) น้ำมันไฮดรอลิกมีหน้าที่เป็นตัวกลางในการถ่ายทอดกำลังงาน จากจุดหนึ่งในระบบเพื่อเปลี่ยนกำลังงานของของไหลให้เป็นกำลังงานกล ซึ่งถ้าจะให้ไปอย่างมีประสิทธิภาพแล้ว น้ำมันไฮดรอลิกที่ไหลผ่านท่อทางหรือผ่านวาล์วควบคุมต่างๆ จะต้องไหลไปอย่างราบรื่น แต่ถ้าเกิดความต้านทานการไหลมากก็จะทำให้กำลังงานสูญเสียไปและน้ำมันไฮดรอลิก จะต้องไม่บูบับ คามความคั้นในขณะที่ทำงาน เช่นเมื่อปั๊มทำงานดูดอัดเพื่อส่งน้ำมันไปยังท่อทาง วาล์วเลื่อนทำงานและในขณะที่กระบอกสูบหรือมอเตอร์ไฮดรอลิกกำลังขับโหลด

2. การหล่อลื่น (lubrication) น้ำมันไฮดรอลิกจะทำหน้าที่เป็นตัวหล่อลื่นและลดแรงเสียดทานระหว่างผิวสัมผัสของอุปกรณ์ต่างๆในระบบ เช่น ชิ้นส่วนของปั๊ม มอเตอร์ไฮดรอลิก ลูกสูบ กระบอกสูบ แกนวาล์ว และส่วนประกอบต่างๆที่มีการเคลื่อนที่ โดยที่น้ำมันไฮดรอลิกจะมีสภาพเป็นแผ่นฟิล์มบางๆกั้นระหว่างผิวสัมผัสของชิ้นส่วนที่มีการเคลื่อนที่เสียดสีกันทั้งในขณะที่ระบบทำงานและหยุดนิ่ง ฟิล์มน้ำมันไฮดรอลิก จะช่วยในการหล่อลื่น เพื่อลดการเสียดสีของผิวสัมผัสระหว่างแกนวาล์ว กับผนังภายในตัววาล์ว แผ่นฟิล์มดังกล่าวจะต้องมีความหนืดพอเหมาะที่จะแทรกซึมเข้าไปในรูเล็กๆและรอยต่อของชิ้นส่วน ภายในอุปกรณ์สามารถรับน้ำหนักของวัตถุที่กดทับหรือรับแรงกดอยู่ได้ ซึ่งคุณสมบัติดังกล่าวนี้เรียกว่า ความแข็งของฟิล์ม นอกจากนี้ น้ำมันไฮดรอลิกยังควรมีคุณสมบัติในการลื่นไหลได้ดีด้วย กล่าวคือในขณะที่น้ำมันไฮดรอลิกเป็นฟิล์มยึดติดกับส่วนใดก็สามารถจะลื่นไหลไปกับชิ้นส่วนนั้นๆและช่วยให้เคลื่อนไปได้อย่างคล่องตัวด้วย คุณสมบัติข้อนี้เรียกว่า ความลื่น (lubrication)

3. การซีด (sealing) น้ำมันไฮดรอลิก จะทำหน้าที่เป็นซีด เพื่อให้การรั่วซึมเกิดขึ้นน้อยที่สุดภายในชิ้นส่วนของอุปกรณ์ในระบบไฮดรอลิกเมื่อมีความคั้นเกิดขึ้น การซีดนี้จะขึ้นอยู่กับความหนืดของน้ำมันไฮดรอลิกแต่ละชนิด

4. การระบายความร้อน (cooling) การไหลเวียนของน้ำมันไฮดรอลิก ในระบบขณะทำงาน จะช่วยถ่ายเทความร้อนที่เกิดขึ้นกับอุปกรณ์ต่างๆอันเนื่องมาจากการสูญเสียกำลังงานของระบบ ความร้อนนี้ก็จะถูกพาไปโดยน้ำมันและไหลลงสู่ถังพักแล้วแพร่กระจายความร้อนผ่านผนังของถังพัก

2.5 ปั๊มไฮดรอลิก (Hydraulic Pump)

ปั๊มไฮดรอลิกทำหน้าที่เป็นตัวแทนแปลงพลังงานกลให้เป็นพลังงานของไหลภายใต้ความดัน กล่าวคือ เมื่อป้อนกำลังกลไปที่เพลาขับ (rotating shaft) ของปั๊มให้ทำงาน ปั๊มก็จะเปลี่ยนพลังงานกลนั้นให้เป็นพลังงานกลในของเหลว น้ำมันไฮดรอลิกก็จะถูกดูดออกจากถังพักแล้วส่งออกไปตามท่อทางในระบบเพื่อใช้งานได้ การไหลของน้ำมันจะต้องมีพลังงานศักย์มากเพียงพอที่จะผ่านแรงต้านทานของระบบ แรงต้านทานการไหลของระบบนี้เองที่ทำให้เกิดความดันในระบบไฮดรอลิกขึ้น ซึ่งจะถูกนำไปใช้งาน ณ จุดต่างๆของระบบในโรงงานอุตสาหกรรมกำลังงานกลที่ใช้ขับเคลื่อนส่วนมากได้จากมอเตอร์ไฟฟ้า แต่ถ้าไม่ใช่โรงงานอุตสาหกรรมหรือในที่ที่มีกระแสไฟฟ้าก็จะใช้เครื่องยนต์เป็นต้นขับ โดยการแบ่งประเภทของปั๊มเราพิจารณาจากลักษณะโครงสร้าง และหลักการขึ้นพื้นฐานในการทำงานซึ่งแบ่งได้เป็น 2 ประเภท คือ

- ปั๊มประเภทเคลื่อนที่เชิง (Non-position displacement pump) คือ ปั๊มโดยอาศัยแรงเหวี่ยงของใบพัด แรงดันที่เกิดขึ้นภายในตัวปั๊มขึ้นอยู่กับความเร็วของปั๊ม

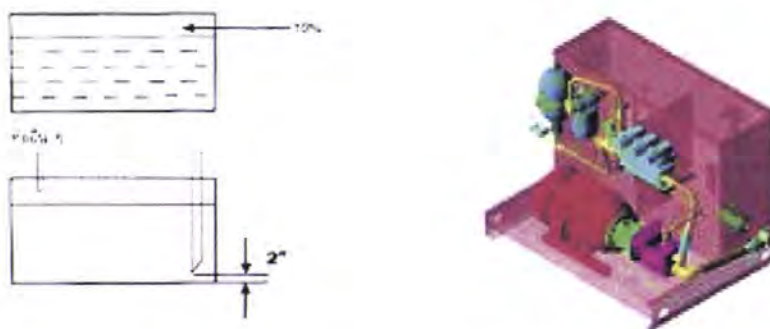
- ปั๊มประเภทเคลื่อนที่เชิง (Position displacement pump) เป็นปั๊มที่มีหลักการทำงานในแบบที่เรียกว่า ไฮโดรสแตติก (hydrostatic) ได้แก่ ปั๊มแบบฟันเฟือง แบบสกรู แบบเวน ปั๊มแบบเคลื่อนที่เชิง นี้ โครงสร้างภายในที่ทำงานมีการซีลแบบกลไก ซึ่งเป็นชนิดโลหะสัมผัสซึ่งกันและกัน กันไม่ให้ท่อทางเข้าและทางออกต่อกันซึ่งช่วยลดปริมาณการรั่วซึมภายใต้สภาวะที่เหมาะสมสำหรับใช้ในความดันสูงๆ แม้ว่าอัตราความดันภายในระบบไฮดรอลิกจะขึ้นหรือลง ก็ไม่มีผลกระทบต่อการทำงานในทุกๆระยะชักหรือทุกรอบของการหมุนของปั๊ม

เมื่อปั๊มประเภทเคลื่อนที่เชิงทำงานจะทำให้เกิดสูญญากาศในท่อดูดเบะไหลเข้าปั๊ม จากนั้นน้ำมันก็จะถูกอัดให้มีความดันสูงจนสามารถส่งออกไปสู่ระบบได้ จะให้ความดันสูงกว่าปั๊มแบบเคลื่อนที่เชิงและสามารถส่งน้ำมันออกไปได้ไกลกว่าหรือส่งขึ้นที่สูงๆได้มากกว่า และอัตราสูญเสียกำลังก็น้อยกว่า อัตราการไหลที่ส่งออกของปั๊มแบบเคลื่อนที่เชิง จะขึ้นอยู่กับปริมาตรความจุของการดูด (capacity of displacement) และความดันที่สามารถกระทำได้ ปกติสเปคปั๊มแต่ละตัวจะบอกอัตราส่งไว้ว่า ปั๊มตัวนี้สามารถส่งน้ำมันได้เป็นแกลลอนต่อนาทีที่ความเร็วรอบต่อนาที และกำหนดความดันสูงสุดในการทำงานของปั๊มตัวนี้ไว้ด้วย เช่นส่งน้ำมันได้ 3 แกลลอนต่อนาที ที่ 1200 รอบต่อนาที ความดันสูงสุดในการทำงาน 3000 ปอนด์ต่อตารางนิ้ว

ปั๊มประเภทเคลื่อนที่เชิง ยังแบ่งได้เป็น 2 แบบ คือ

1. ปรับอัตราการไหลไม่ได้ (fixed displacement) เป็นปั๊มประเภทที่ไม่สามารถจะปรับโครงสร้างและส่วนประกอบของกลไกที่สร้างขึ้นในตัวปั๊มเพื่อเปลี่ยนแปลงปริมาตรความจุได้ ได้แก่ ปั๊มแบบฟันเฟืองนอก ปั๊มแบบฟันเฟืองใน และปั๊มแบบสกรู ส่วนปั๊มเวน และปั๊มแบบลูกสูบจะมีทั้งแบบปรับค่าไม่ได้และปรับค่าได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.3 แสดงส่วนประกอบของถังพักน้ำมันไฮดรอลิก

การออกแบบขนาดของถังพักน้ำมัน ควรเผื่อขนาดพื้นที่ด้านบนของถังพักไว้ประมาณ 10% ของปริมาณน้ำมัน เพื่อให้ฟองอากาศสามารถเกิดลอยขึ้นมาจากน้ำมันได้ทอ่ไหลกลับของน้ำมันควรอยู่สูงจากพื้นด้านล่างของถังประมาณ 2 นิ้ว ท่อที่ต่อไปยังปั๊มควรอยู่สูงจากด้านล่างของถังไม่น้อยกว่า 1 นิ้ว

ขนาดและถังพักน้ำมันโดยทั่วไป จะมีปริมาตรเป็น 3 เท่าของอัตราการส่งจ่ายน้ำมันของปั๊มไฮดรอลิก

ขนาดถังพักน้ำมัน (gal.) = 3 * Pump Flow Rate (gpm.)

แต่ในกรณีที่เป็ยวดยานที่มีการใช้ระบบไฮดรอลิก อาจมีการเปลี่ยนแปลงเนื่องมาจากต้องคำนึงถึงพื้นที่และน้ำหนัก

2.8 รีลิว์วาล์ว (Relief valve)

การทำงานของรีลิว์วาล์วคือ เราจะตั้งค่าความดันค่าหนึ่งเอาไว้ เมื่อกระบอกสูบเริ่มทำงาน(วิ่งออก) สุดช่วงชักแล้ว จะทำให้ค่าความดันภายในในระบบสูงขึ้นเรื่อยๆ จนในที่สุดถึงความดันที่ตั้งเอาไว้เป็นผลให้รีลิว์วาล์วเปิด ทำให้น้ำมันวิ่งผ่านลงไปยังถังน้ำมัน เมื่อความดันในระบบยังคงที่อยู่ รีลิว์วาล์วยังคงเปิดอยู่ตลอดแต่เมื่อใดก็ตามที่ความดันลดต่ำกว่าความดันที่ตั้งเอาไว้ รีลิว์วาล์วจะปิด

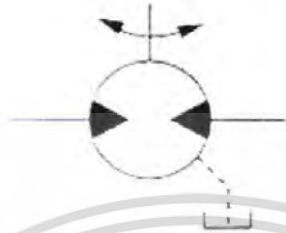


รูปที่ 2.4 แสดงส่วนประกอบของรีลิว์วาล์ว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.9 มอเตอร์ไฮดรอลิก (Hydraulic Motors)

คืออุปกรณ์ที่เปลี่ยนพลังงานของไหลให้เป็นพลังงานกลในแนวหมุนเพื่อให้เกิดแรงบิดและอัตราการไหลมอเตอร์ไฮดรอลิกทำงานได้จาก การไม่สมดุลของชุดหมุนซึ่งแต่ละชนิดจะแตกต่างกัน



รูปที่ 2.5 แสดงมอเตอร์ไฮดรอลิกชนิดหมุนได้สองทิศทาง

2.9.1 มอเตอร์แบบเฟือง (Gear Motor)

มอเตอร์แบบเฟืองประกอบด้วยอุปกรณ์ที่สำคัญ ๆ คือ ตัวเรือนมอเตอร์ซึ่งมีช่องน้ำมันเข้าและช่องน้ำมันออกประกอบรวมอยู่กับชุดอุปกรณ์การหมุนประกอบด้วยเฟือง 2 ตัวคือ เฟืองขับซึ่งต่อเข้ากับแกนของมอเตอร์และแกนของโหลด และเฟืองอีกตัวคือ เฟืองตามซึ่งจะหมุนตามเฟืองขับในทิศทางตรงข้ามกัน



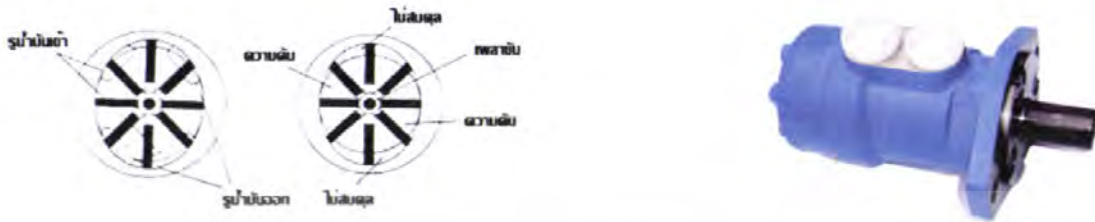
รูปที่ 2.6 แสดงมอเตอร์แบบเฟือง

2.9.2 มอเตอร์แบบเวน (Vane Motor)

ด้วย โรเตอร์ (Rotor) ไบเวน (vane) วงแหวนลูกเบี้ยว (Can Ring) และแผ่นช่องความดัน (Port Plate) ไบเวนจะสัมผัสอยู่กับวงแหวนมอเตอร์แบบเวนประกอบด้วย ตัวเสื่อซึ่งมีอุปกรณ์ต่าง ๆ ประกอบอยู่คือ ช่องน้ำมันเข้าและช่องน้ำมันออก ชุดหมุนซึ่ง ประกอบลูกเบี้ยว ด้วยความดันของสปริงหรือความดันของน้ำมันภายในระบบคอยดันให้สัมผัสอยู่ตลอดเวลา ส่วนโรเตอร์จะอยู่กับแกนมอเตอร์ที่ต่อกับโหลดอีกทีหนึ่ง ไบเวนของมอเตอร์ จะมีพื้นที่ส่วนที่รับความดันของน้ำมันไม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สมดุลกัน จึงทำให้โรเตอร์หมุนและแกนมอเตอร์หมุนในที่สุด โดยน้ำมันจะออกจากมอเตอร์ทางด้านออก (Outlet Port)



รูปที่ 2.7 แสดงมอเตอร์แบบแวน



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

การออกแบบและความรู้ทั่วไปเกี่ยวกับเครื่องตอกถังก๊าซ

3.1 มาตรฐานที่ใช้ในการตอกเลขहुถังก๊าซ

ถังก๊าซหุงต้มที่ใช้กันทั่วไปจะต้องมีมาตรฐานมาควบคุมเพื่อให้ผู้บริโภคได้รู้สึกมีความปลอดภัยในการใช้ ถังก๊าซหุงต้มทุกใบอย่างน้อยจะต้องมีเลข อักษรหรือเครื่องหมายขนาดส่วนสูงไม่เกิน 4 มิลลิเมตร เพื่อที่จะบอกรายละเอียดของถังก๊าซหุงต้ม ตัวอักษรที่ตอกลงบนถังก๊าซหุงต้มจะบอกถึง น้ำหนักถังเปล่า ความจุเป็นลูกบาศก์เดซิเมตรชื่อผู้ทำหรือโรงงานที่ทำ เครื่องหมายของผู้ตรวจสอบวันเดือนปีที่ทดสอบ

การตอกประทับให้เป็นรอยบนโลหะที่ใดที่หนึ่ง จะต้องไม่ให้ถึงมีสมรรถนะเปลี่ยนแปลง โดยหัวถังมีผนังหนาไม่น้อยกว่า 2.2 มิลลิเมตร ฐานถังโครงกำบังลิ้นหรือส่วนประกอบอื่นๆต้องเชื่อมกันอย่างถาวร

3.2 ลักษณะทั่วไปของเครื่องจักร

เครื่องตอกเลขहुถังก๊าซใช้สำหรับตอกชุดตัวเลขลงบนहुถังก๊าซหุงต้มเพื่อแสดงว่าถังก๊าซได้ผ่านการทดสอบแล้ว เป็นไปตามมาตรฐาน มอก.151-2539 มอก.27-2541 ว่าด้วยการทดสอบถังก๊าซหุงต้ม โดยใช้ระบบไฮดรอลิกควบคุมด้วยไฟฟ้าเป็นตัวบีบอัดชุดตัวเลขลงบนहुถัง โดยมีความลึกของตัวเลขไม่น้อยกว่า 1 มิลลิเมตร



รูปที่ 3.1 แสดงโครงสร้างของชุดจับยึดกระบอกลูกสูบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.3 ประสิทธิภาพของเครื่องจักร

- ความสามารถในการบีบอัด ถึงบรรจุก๊าซขนาด 15 Kg = 280 ใบ/ชั่วโมง หรือ 2240/วัน
สภาพทั่วไปของเครื่องจักร

ระบบไฟฟ้า

- แรงดันไฟฟ้าสำหรับเครื่องจักร 3 เฟส 380 โวลต์
- แรงดันของระบบควบคุม 220 โวลต์
- กำลังที่ใช้ 1.5 Kw.
- อุปกรณ์ไฟฟ้าที่ใช้อุปกรณ์ป้องกันการระเบิด

ระบบไฮดรอลิก

- ใช้มอเตอร์ไฟฟ้าในการสร้างแรงดันน้ำมัน
- มี Relief Valve ป้องกันแรงดันน้ำมันเกิน
- สามารถปรับตั้งแรงดันน้ำมันได้โดยดูจาก Pressure gage

3.4 ส่วนประกอบของระบบควบคุมไฟฟ้า

1. ไฟแสดงสถานะกระแสมอเตอร์เกิน
2. ไฟแสดงสถานะมอเตอร์ทำงาน
3. ไฟแสดงสถานะมอเตอร์หยุดทำงาน
4. สวิตช์หลักจ่ายไฟเข้าเครื่อง
5. สวิตช์กดสั่งกระบอกไฮดรอลิกเข้า
6. สวิตช์มอเตอร์ทำงาน
7. สวิตช์สั่งมอเตอร์หยุดทำงาน
8. สวิตช์กดสั่งกระบอกไฮดรอลิกออก

3.5 ส่วนประกอบของระบบควบคุมไฮดรอลิก

1. Pressure Gage แสดงแรงดันของน้ำมันไฮดรอลิก
2. Solenoid valve ควบคุมการจ่ายน้ำมันให้กระบอกไฮดรอลิก
3. ตัวตั้งปรับแรงดันน้ำมันป้องกันแรงดันน้ำมันเกิน
4. Relief Valve ตัวป้องกันแรงดันน้ำมันเกิน
5. Pressure switch ตัวกำหนดแรงดัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.6 อุปกรณ์และเครื่องมือต่างๆที่ใช้ในโรงงาน

3.6.1 ปัมไฮดรอลิก

เป็นชนิดปั๊มที่มีปริมาณการสูบน้ำอัดคงที่ สามารถใช้งานที่แรงดันได้สูงสุด 250 bar ค่าความหนืดของน้ำมันที่ใช้อยู่ระหว่าง 16-46 mm²/s อุณหภูมิใช้งานอยู่ระหว่าง 40-55 C

3.6.2 วาล์วไฮดรอลิก

วาล์วไฮดรอลิกที่ใช้สำหรับควบคุมทิศทางการไหลมีอัตราการไหลที่เพียงพอ สามารถทนแรงดันได้สูงสุด 315 bar แรงดันที่สูญเสียในวาล์วไฮดรอลิกแต่ละตัวไม่เกิน 5 bar วาล์วไฮดรอลิกที่ใช้ควบคุมทิศทางการไหลทำงานโดยอาศัย Solenoid มีแรงดันไฟฟ้าควบคุมแบบ DC 24 V สามารถควบคุมการทำงานได้โดยตรง วาล์วไฮดรอลิกควบคุมแรงดันเป็นตัวกำหนดแรงดันในระบบใช้ Solenoid เป็นตัวควบคุมการปิด/เปิด การประกอบและติดตั้งวาล์วไฮดรอลิกสามารถตัดแยกระบบการทำงานออกจากกัน และสามารถทำการบำรุงรักษาได้ง่าย



รูปที่ 3.2 แสดง Solenoid valve ที่ใช้ในระบบ

3.6.3 กระบอบสูบไฮดรอลิก

กระบอบสูบไฮดรอลิกมีหน้าที่รับน้ำมัน ไฮดรอลิกที่ส่งมาจากปั๊มและวาล์วควบคุมต่างๆ เพื่อเปลี่ยนกำลังงาน ไฮดรอลิกให้เป็นกำลังงานกล โดยการเปลี่ยนความดันและความเร็วของน้ำมันไฮดรอลิกในท่อทางให้เป็นการเคลื่อนที่ของลูกสูบ ซึ่งในโรงงานนี้จะใช้กระบอบสูบแบบ Double Acting

กระบอบสูบไฮดรอลิกสามารถสร้างแรงอัดได้ประมาณ 80000 นิวตัน สามารถทนต่อแรงอัดและป้องกันการรั่วซึมได้ดี ซีลที่ใช้เป็นชนิดที่สามารถทนแรงดันได้สูงสุด 350 bar เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

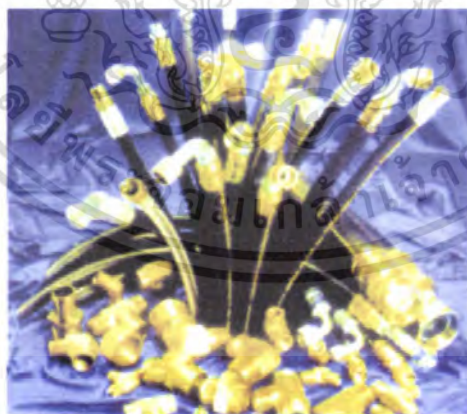


รูปที่ 3.3 แสดงรูปกระบอกลูกสูบที่ใช้ในระบบ

3.6.4 ท่อน้ำมันไฮดรอลิก ข้อต่อสายส่งน้ำมันไฮดรอลิก

ท่อน้ำมันไฮดรอลิกเป็นท่อไร้ตะเข็บ ภายในผิวเรียบวัสดุ St 37.4 ตามแบบมาตรฐาน DIN 2391 หรือเทียบเท่า สามารถทนแรงดันสูงสุดได้ 350 bar เป็นข้อต่อที่ใช้สำหรับทนแรงดันสูง สามารถทนแรงดันได้สูงสุด 315 bar สายส่งน้ำมันไฮดรอลิกจะต้องเป็นสายส่งที่สามารถโค้งงอได้ดี ทนแรงดันได้สูงสุด 315 bar

สายน้ำมันไฮดรอลิกเป็นตัวลำเลียงน้ำมันในระบบทั้งหมด การเลือกขนาดของสายน้ำมันไฮดรอลิก ควรเลือกให้เหมาะสมกับการใช้งาน เพื่อความเหมาะสมและความปลอดภัย



รูปที่ 3.4 แสดงสายน้ำมันไฮดรอลิก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.6.5 ชุดเพาเวอร์ยูนิต (Power Unit)

ประกอบด้วยมอเตอร์ไฟฟ้าจะเป็นต้นกำลังในการขับปั๊มไฮดรอลิกเพื่อให้ น้ำมันไฮดรอลิกที่บรรจุอยู่ในถัง เข้าสู่ระบบเมื่อระบบทำงาน



รูปที่ 3.5 แสดงชุด Power Unit ของระบบไฮดรอลิก

3.6.6 เพลซเซอร์รีลฟิวล์ว (Pressure Relief Valve)

เป็นวาล์วควบคุมแรงดันน้ำมันเกินในระบบ

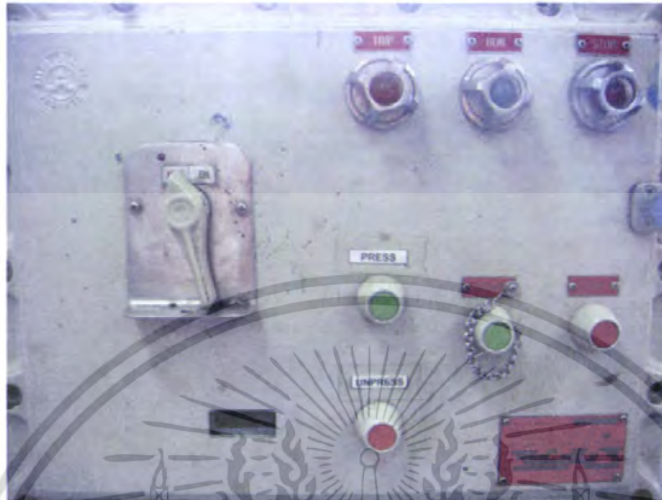


รูปที่ 3.6 แสดง Pressure Relief Valve

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.6.7 สวิตช์ควบคุม

เป็นตัวป้อนค่า Input สั่งงานให้แก่ระบบเพื่อให้ระบบออกสูบทำงาน



รูปที่3.7 แสดงตู้ควบคุมอุปกรณ์ทางไฟฟ้า



รูปที่3.8 แสดงFoot Switch

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้ 81761 ศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.6.8 คอมพิวเตอร์ (Computer)

คอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการรับรับและส่งข้อมูลผ่านการแปลงสัญญาณจาก Data Acquisition Card และ
คำนวณค่าต่างๆ โดยส่งคำสั่งไปที่วาล์วเพื่อควบคุมการทำงานของกระบอกสูบ ให้กระบอกสูบ
เคลื่อนที่ขึ้นหรือลงและความเร็วตามที่เรากำลังต้องการ โดยมี SPEC ดังนี้

คอมพิวเตอร์ : AMD 940 ATHLON64 3000

940 ASROCK AM2NF6G-VSTA

DDR 256/533KINGSTON

System : Microsoft Windows xp (Second Edition)

โปรแกรมที่ใช้เขียน : NAI S Control FP WIN GR 2



รูปที่ 3.9 แสดงชุดคอมพิวเตอร์

3.6.9 Pressure Switch

เป็นตัวตั้งค่าแรงดันที่ใช้ในการต่อชุดคณนหมายเลข ในระบบนี้ค่าแรงดันที่ใช้คือ 160 Bar

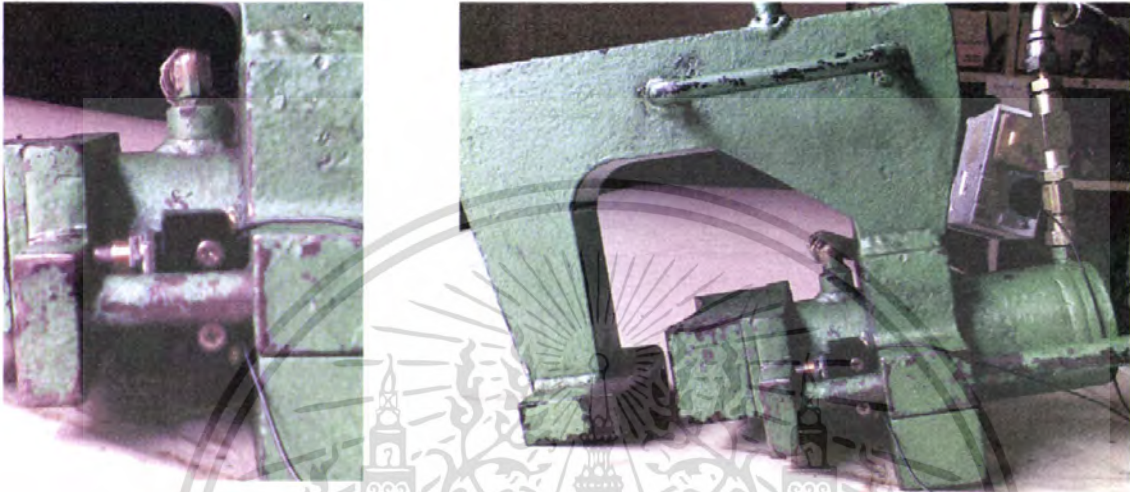


รูปที่ 3.10 แสดง Pressure Switch

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.6.10 Limit Switch

เป็นตัวเซ็นระยะสิ้นสุดของการเคลื่อนที่กลับของกระบอกสูบ เพื่อส่งสัญญาณไปตัดการไหลของน้ำมันเมื่อกระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าสู่สุดแล้ว



รูปที่ 3.11 แสดง Limit Switch



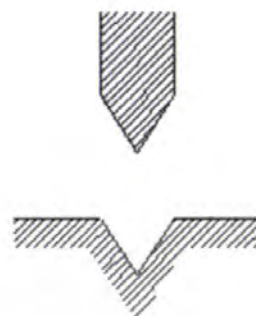
รูปที่ 3.12 แสดงชุดควบคุมการทำงานของเครื่องดอกหมายเลขหญิงก๊าซ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.7 การออกแบบชุดดอกหมายเลข

3.7.1 ชุดดอกหมายเลขชุดที่ 1

ชุดดอกหมายเลขชุดนี้ถูกออกแบบให้มีความลึกลงไปเพียงอย่างเดียว



รูปที่ 3.13 แสดงชุดดอกหมายเลขชุดที่ 1

3.7.2 ชุดดอกหมายเลขชุดที่ 2

ชุดดอกหมายเลขชุดนี้ออกแบบให้มีความลึกและความกว้าง



รูปที่ 3.14 แสดงชุดดอกหมายเลขชุดที่ 2

3.8 ขั้นตอนการเปิดเครื่อง

1. ตรวจสอบระดับน้ำมันไฮดรอลิกให้อยู่ในระดับที่เพียงพอ
2. ไม่มีถึงก๊าซหรือพนักงานอยู่กับชุดบีบถัง
3. เปิด Main Power Switch
4. กดสวิทช์สั่งมอเตอร์ทำงาน
5. กดสวิทช์สั่งกระบอกไฮดรอลิกเข้าออกเพื่อตรวจสอบการทำงานของชุดบีบ

3.9 ขั้นตอนการปิดเครื่อง

1. ตรวจสอบว่า ไม่มีถึงก๊าซหรือพนักงานอยู่กับชุดบีบถัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2. กดสวิตช์สั่งมอเตอร์หยุดทำงาน
3. ปิด Main Power Main Switch

3.10 ขั้นตอนการทำงาน

1. เปิด Main Power สวิตช์
2. กดสวิตช์สั่งมอเตอร์ทำงาน
3. พนักงานนำถังขึ้นมาตามรางเลื่อน
4. นำชุดบีบมาใส่กับโครงหลังท้าย
5. เขี่ยขบพุ่มสวิตช์หนึ่งครั้ง ไม่ต้องเขี่ยขบข้าง
6. กระบอกสูบคันชุดบีบเข้ากับหลัง
7. ชุดบีบจะปล่อยออกอัตโนมัติ
8. พนักงานนำถังท้ายออก
9. พนักงานนำถังท้ายใหม่เข้ามาเริ่มทำงานใหม่

3.11 โครงสร้างเครื่องจักร

โครงสร้างเครื่องจักรเป็นเหล็กเหนียว St 37 ตามมาตรฐาน DIN 17100 หรือเทียบเท่าเป็นเหล็กใหม่สามารถเชื่อมได้ดี โดยลักษณะของการเชื่อมเป็นไปตามมาตรฐาน DIN 8551 หรือเทียบเท่าโครงสร้างของเครื่องดอกชุดตัวเลขสามารถรองรับแรงกดได้อย่างน้อย 8000 นิวตัน หัวดอกสามารถปรับเปลี่ยนตัวเลขและตัวอักษร ได้อย่างอิสระ มีขนาดความสูง 6 mm. วัสดุที่ใช้ทำจากเหล็กเครื่องมือและทำการชุบแข็งให้ มีความแข็งประมาณ 59 HRC สามารถคงทนต่อการใช้งานได้อย่างดี

3.12 ระบบไฮดรอลิกสำหรับขับเคลื่อน

ระบบไฮดรอลิกสำหรับขับเคลื่อน ประกอบไปด้วย

- ถังน้ำมันไฮดรอลิกขนาดประมาณ 50 ลิตร สามารถระบายความร้อนได้ดี และสามารถให้ ฟองอากาศที่ผสมอยู่ในน้ำมันลอยตัวขึ้นมาได้ดี และมีช่องสามารถเปิดทำความสะอาดสะอาดในถังได้อย่างรวดเร็ว วาล์วอุปกรณ์ และปั๊มไฮดรอลิกติดตั้งอยู่บนของถังน้ำมัน

อุปกรณ์ประกอบถังน้ำมันไฮดรอลิก ประกอบไปด้วย

- อุปกรณ์วัดระดับน้ำมันและอุณหภูมิของน้ำมัน
- อุปกรณ์ระบายอากาศ
- Filter สำหรับกรองสิ่งสกปรก
- เกจวัดแรงดัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.13 ระบบไฟฟ้าควบคุมการทำงานของเครื่องจักร

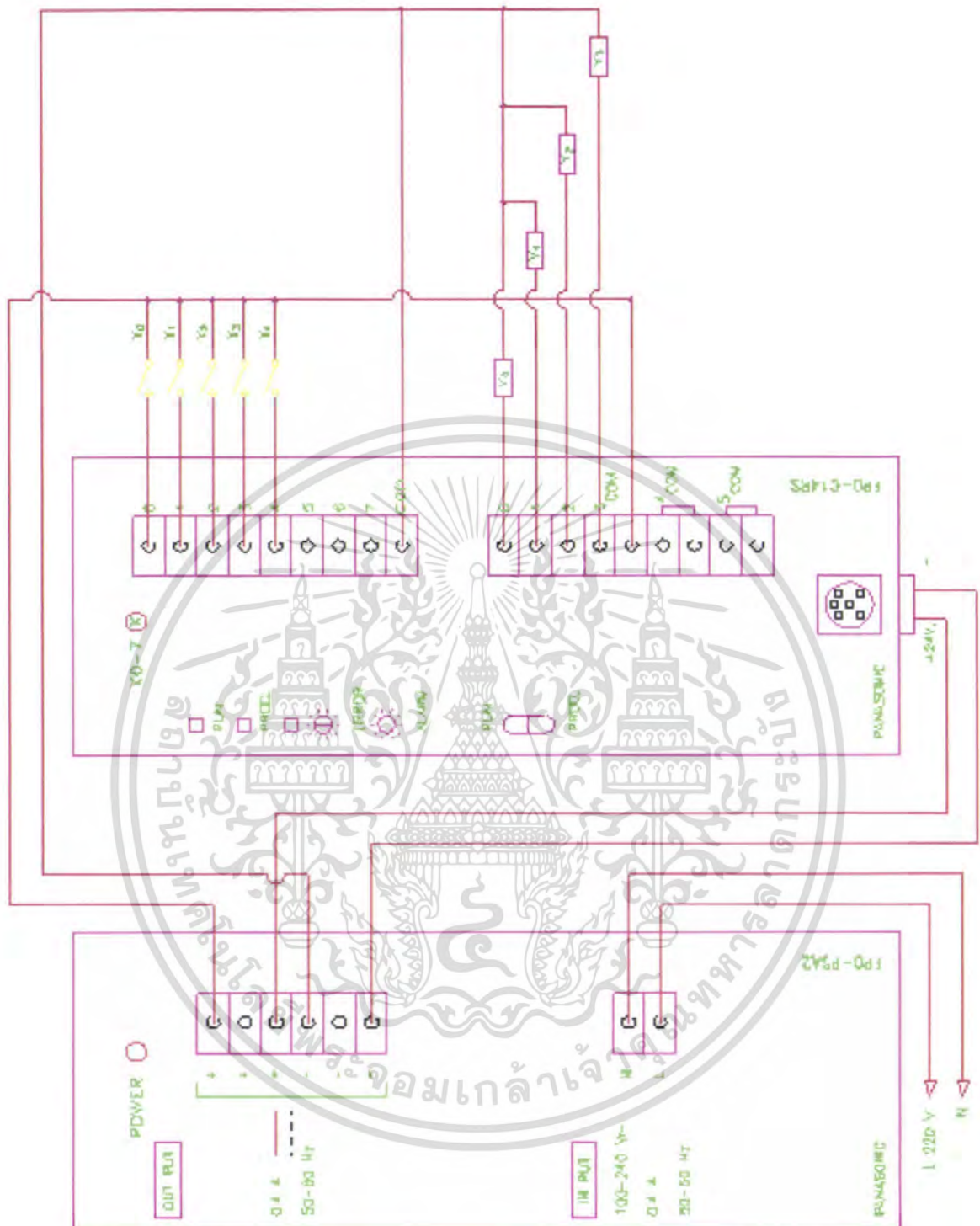
อุปกรณ์ที่ใช้เป็นอุปกรณ์ที่มีคุณภาพดี ประกอบอยู่ภายในตู้ควบคุมให้เป็นไปตามมาตรฐาน VDE Standard ระบบไฟฟ้าเป็นแบบ 3 Phase/220/380V/50Hz แรงดันเป็นแบบ 24 VDC

3.14 ระบบ Conveyor ถ้ำเลี้ยงฉิ่ง

ระบบ Conveyor ถ้ำเลี้ยงฉิ่ง เป็นแบบ Free Roller Conveyor สามารถรับน้ำหนักได้อย่างดี และสามารถทนต่อแรงกระแทกได้เป็นอย่างดี มีขนาดเหมาะสมและทำงานได้อย่างสะดวกรวดเร็ว

3.15 หลักการทำงานของระบบควบคุมไฟฟ้า

เครื่องตอกหมายเลขहु้งนี้ใช้ระบบไฮดรอลิกเป็นตัวควบคุมหมายเลขโดยใช้ของไหลกำลังคือ น้ำมันไฮดรอลิก หลักการทำงานของระบบสั่งงานทางไฟฟ้าจะมี 2 ระบบคือ ระบบแมนนวลและระบบอัตโนมัติ โดยการทำงานของทั้งสองระบบนี้จะทำตามโปรแกรมที่ถูกตั้งค่าไว้ใน PLC กล่าวคือ เราให้ Input เป็นสวิทช์สั่งงานเมื่อเราทำการกดสวิทช์ PLC จะ Run ข้อมูลและส่งผลออกมาทาง Output ซึ่งเป็น Relay ควบคุมการทำงานของ Solenoid Valve ซึ่งทำการสั่งงานระบบไฮดรอลิกให้กระบอกสูบชุดตอกหมายเลขเคลื่อนที่เข้า-ออก ตามค่า Input ที่ป้อนเข้ามา



รูปที่ 3.15 แสดงวงจร PLC

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางแสดงค่า Input และ Output ของ PLC

Input		Output	
X0	Switch Press	Y0	Relay Press 1/1
X1	Switch Unpress	Y1	Relay Unpress 1/2
X2	Foot Switch 1	Y2	Relay Press 2/1
X3	Foot Switch 2	Y3	Relay Unpress 2/2
X4	Motor On		
X5	Pressure Switch		
X6	Limit Switch		

รูปที่ 3.16 แสดงตารางแสดงค่า Input และ Output ของ PLC

3.16 วงจรควบคุม PLC ระบบแมนนวล

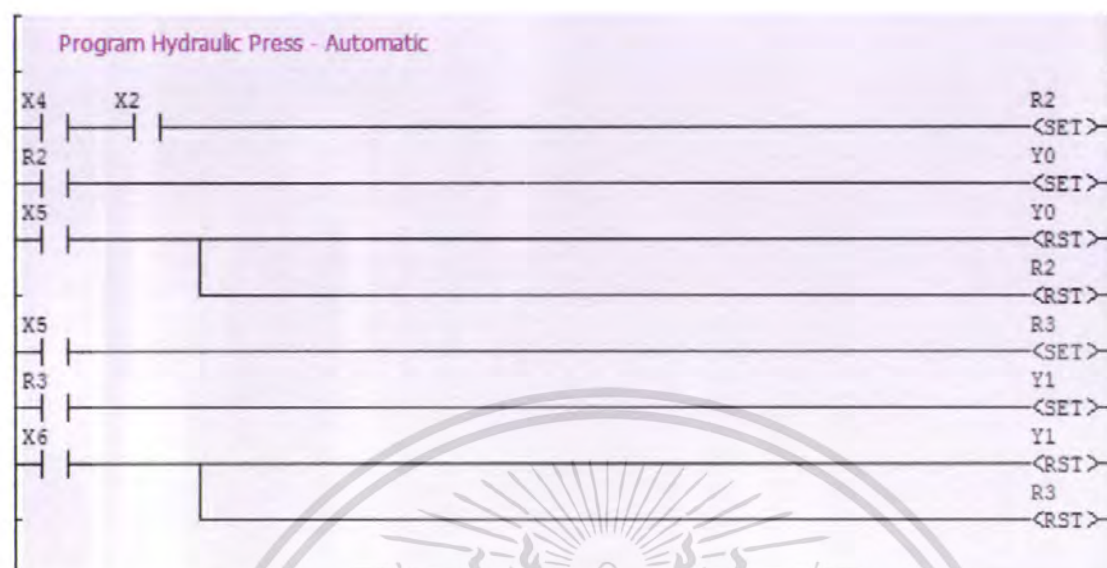


รูปที่ 3.17 แสดงวงจรควบคุม PLC ระบบแมนนวล

เปิด Main Power สวิตช์ มอเตอร์ทำงาน ทำการกด Switch Press เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าตอกชุดตัวเลขลงบนहु้ดัก้าช เมื่อกระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าสู่ดแล้ว ทำการกด Switch Unpress เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่ออก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.17 วงจรควบคุม PLC ระบบอัตโนมัติ

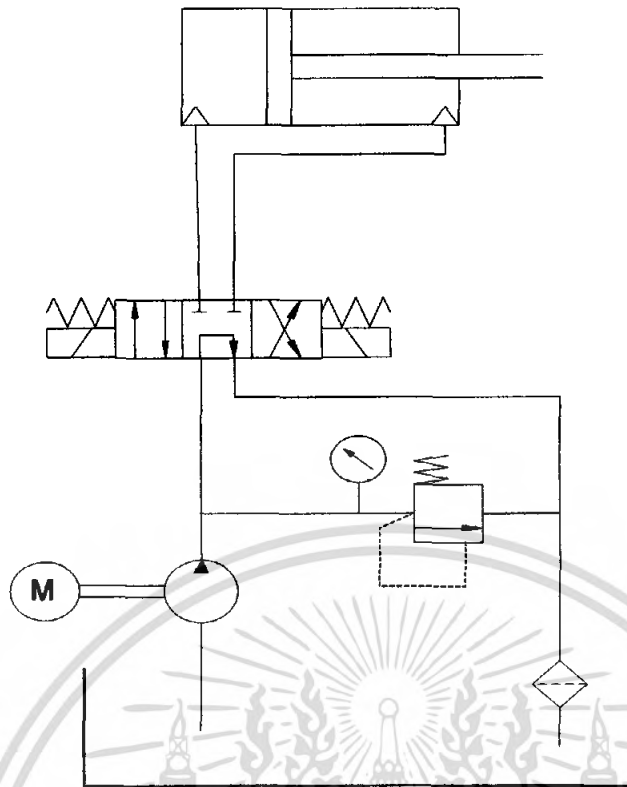


รูปที่ 3.18 แสดงวงจร PLC ระบบอัตโนมัติ

เปิด Main Power สวิตช์ มอเตอร์ทำงาน เหยียบ Foot Switch เพื่อตั้งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้ากดชุดตัวเลขลงบนหลังก๊าช ตามเวลาที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ PLC เมื่อสิ้นสุดเวลาที่กำหนดไว้แล้ว กระบอกสูบเคลื่อนที่ออกตามเวลาที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ PLC เช่นกันจากนั้นระบบจะทำการ Reset ค่าใหม่พร้อมใช้งานต่อไป สำหรับ โปรแกรมของ Machine 2 จะทำงานเหมือนกับ Machine 1 แต่จะเปลี่ยนค่า Input X2 เป็น X3 และ Output Y0 กับ Y1 เป็น Y2 กับ Y3 ตามลำดับ

3.18 หลักการทำงานของระบบไฮดรอลิก

เมื่อระบบควบคุมไฟฟ้า PLC รับค่า Input จากสวิตช์ ก็จะส่งการไปยัง Output คือ Relay ควบคุมการเคลื่อนที่ของกระบอกสูบโดยการส่งการไปยัง Solenoid Valve หาก Input ที่รับเข้ามาเป็นคำสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าตอกชุดหมายเลข Solenoid Valve ก็จะเปิดให้น้ำมันไฮดรอลิกไหลเข้ากระบอกสูบเพื่อตอกชุดหมายเลข ในทางกลับกัน หาก Input ที่รับเข้ามาเป็นคำสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่ออก Solenoid Valve ก็จะเปิดให้น้ำมันไฮดรอลิกไหลออกจากกระบอกสูบ ลงสู่ถังน้ำมัน



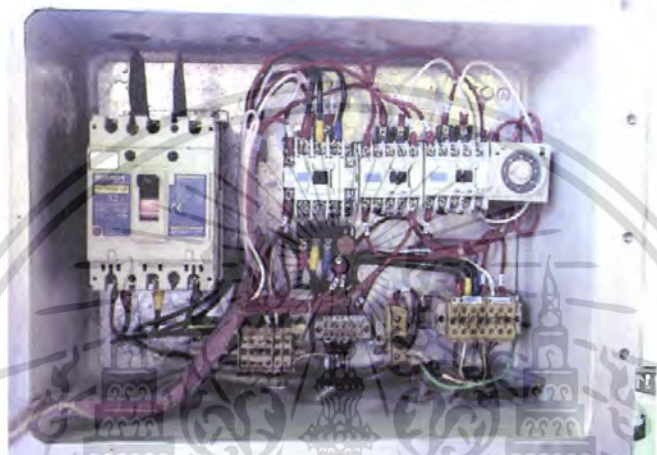
รูปที่ 3.19 แสดงการทำงานของระบบไฮดรอลิก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 4

ขั้นตอนและการทดลอง

4.1 การพัฒนาวงจรควบคุมเครื่องคอกหมายเลขหญิงก้าซหุงต้ม



รูปที่ 4.1 แสดงวงจรไฟฟ้าแบบเดิม

สาเหตุที่ต้องทำการพัฒนาวงจรควบคุมเครื่องคอกหมายเลขหญิงก้าซหุงต้ม โดยเปลี่ยนจากระบบควบคุมโดยใช้ Magnetic ดังรูป ไปเป็นระบบควบคุมวงจรโดยใช้ PLC เนื่องจากทางบริษัท ปตท. จำกัด (มหาชน) มีความต้องการที่จะพัฒนาเครื่องจักรให้มีประสิทธิภาพในการทำงานสูงขึ้น โดยมีแนวความคิดว่าจะเพิ่มเติมชุดคอกหมายเลขเข้าไปอีก 1 ชุด เพื่อให้เครื่องคอกหมายเลขนี้สามารถทำงานได้สะดวกและรวดเร็วขึ้น ดังนี้

1. ลดความล่าช้าในการเปลี่ยนชุดตัวเลขในการคอกทดสอบถึง 5 ปี กับ 10 ปี ซึ่งชุดตัวเลขที่ใช้จะแตกต่างกัน
2. สามารถโยกย้ายการทำงานจากชุดคอกหนึ่งไปอีกชุดคอกหนึ่งได้ เมื่อชุดคอกใดชุดคอกหนึ่งไม่พร้อมใช้งาน

จากวงจรควบคุมทางไฟฟ้าแบบรุ่นเก่าที่ใช้อุปกรณ์ Magnetic Control 1 + Timer ในการสั่งให้กระบอกสูบเลื่อนเข้า เมื่อสิ้นสุดเวลาที่ตั้งไว้ที่ Timer น้ำมันไฮดรอลิกจะตัดไม่ไหลเข้ากระบอกสูบ จากนั้น Magnetic Control 2 จะสั่งให้กระบอกสูบเลื่อนออก โดยการระบายน้ำมันออกจาก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กระบอกสูบ จากวงจรควบคุมแบบรูนเก่าดังรูปนี้ ถ้าเราจะทำการพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขนี้ให้มีประสิทธิภาพในการทำงานได้ตามแนวความคิดที่ได้กล่าวไว้ข้างต้น ซึ่งจัดทำได้โดยการเพิ่มชุดตอกหมายเลขเข้าไปอีก 1 ชุด ดังนั้นระบบควบคุมทางไฟฟ้าจึงต้องมีการปรับเปลี่ยนเพื่อรองรับกับชุดตอกหมายเลขที่เพิ่มขึ้นมา เราจึงมาวิเคราะห์หาข้อมูลทางด้านราคาอุปกรณ์เปรียบเทียบกับการปรับปรุงระบบเดิมในแต่ละรูปแบบเพื่อให้ได้ระบบควบคุมทางไฟฟ้าที่ดีที่สุดเหมาะสมกับราคา และเพื่อประโยชน์สูงสุด

ระบบเก่า (ยังไม่ได้ปรับปรุง)	
Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes	฿28,000
Magnetic Motor	฿2,100
Magnetic Piston (2)[975]	฿1,950
Timer	฿1,200
Total	฿33,250

รูปที่ 4.2 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบเก่า(ยังไม่ได้ปรับปรุง)

ระบบเก่า (ปรับปรุง) 1	
Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes	฿35,000
Magnetic Motor	฿2,100
Magnetic Control (4)[975]	฿3,900
Timer (2)	฿2,400
Total	฿43,400

รูปที่ 4.3 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบเก่า(ปรับปรุง) 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ทำการเพิ่มอุปกรณ์ไฟฟ้าจากระบบเดิมอีก 1 ชุด โดยการเพิ่ม Magnetic Control อีก 2 ตัว และเพิ่ม Timer อีก 1 ตัว จะเห็นได้ว่าพื้นที่ภายในตู้ไม่เพียงพอที่จะต่อชุดวงจรเพิ่มขึ้นได้อีก เราต้องเพิ่มขนาด Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes เพื่อรองรับกับชุดวงจรที่จะเพิ่มขึ้นได้ แต่ราคาในการจัดทำนั้นก็จะสูงเพิ่มขึ้นด้วย ดังตาราง

ระบบเก่า (ปรับปรุง) 2	
Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes	฿28,000
Magnetic Motor	฿2,100
Relay (4)[235]	฿940
Timer (2)	฿2,400
Total	฿33,440

รูปที่ 4.4 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบเก่า(ปรับปรุง) 2

ทำการเปลี่ยนอุปกรณ์ควบคุมทางไฟฟ้าจากระบบ Magnetic Control มาเป็น Relay โดยใช้ Relay 4 ตัวควบคุมการทำงานของ Solenoid Valve และเพิ่ม Timer อีก 1 ตัว เราจะใช้ขนาด Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes ขนาดเดิม ไม่ต้องเปลี่ยน

ระบบใหม่ PLC	
Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes	฿20,000
Magnetic Motor	฿2,100
PLC + Power Supply	฿9,500
Relay (4) [235]	฿940
Total	฿32,540

รูปที่ 4.5 แสดงตารางเปรียบเทียบราคาของระบบใหม่ PLC

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ทำการเปลี่ยนอุปกรณ์ควบคุมทางไฟฟ้าจากระบบ Magnetic Control มาเป็นระบบ PLC โดยใช้ตู้ควบคุม PLC 1 ชุด และ Relay 4 ตัว โดยขนาด Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes ที่ใช้จริงจะขนาดเล็กกว่าแบบเดิม แต่เนื่องจากเรามีของเดิมอยู่แล้วเพื่อไม่ให้เป็นการสิ้นเปลืองเราจึงใช้ของเดิม ข้อเท็จจริงในการคำนวณทางด้านราคา จะใช้ Explosion-Proof Circuit Breaker Boxes ราคา 20,000 บาทมาใช้คิดคำนวณเพื่อหาข้อสรุปที่แท้จริง

สรุปได้ว่า จากการวิเคราะห์ราคารวมของอุปกรณ์ของการเปลี่ยนแปลงระบบควบคุมทางไฟฟ้าในแบบต่าง ๆ 3 แบบ ระบบ PLC มีราคาถูกกว่าโดยประมาณประกอบกับข้อดีต่าง ๆ ของการใช้ระบบ PLC ดังนี้

1. สามารถตรวจสอบเช็คอุปกรณ์เพื่อหาสาเหตุการขัดข้องของระบบได้ง่าย
2. การเดินสายไฟในระบบไม่ยุ่งยาก
3. สามารถแก้ไขเพิ่มเติมอุปกรณ์ได้ง่าย โดยไม่ต้องเพิ่มจำนวนอุปกรณ์ภายนอก โดยอาศัยการเขียน โปรแกรม
4. สามารถควบคุมวงจรได้สะดวก จากการป้อนข้อมูลทางคอมพิวเตอร์
5. ดูแลรักษาง่าย

การดำเนินงาน

ทำการติดตั้งระบบควบคุมมา PLC พร้อมทั้งจัดทำโปรแกรมควบคุมโดยใช้โปรแกรม Nais Control FP WIN GR 2 ทางคอมพิวเตอร์แล้ว Upload เข้าสู่ตู้ควบคุม PLC ในเครื่องตอกหมายเลข



รูปที่ 4.6 แสดงวงจรไฟฟ้าแบบใหม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับบริการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

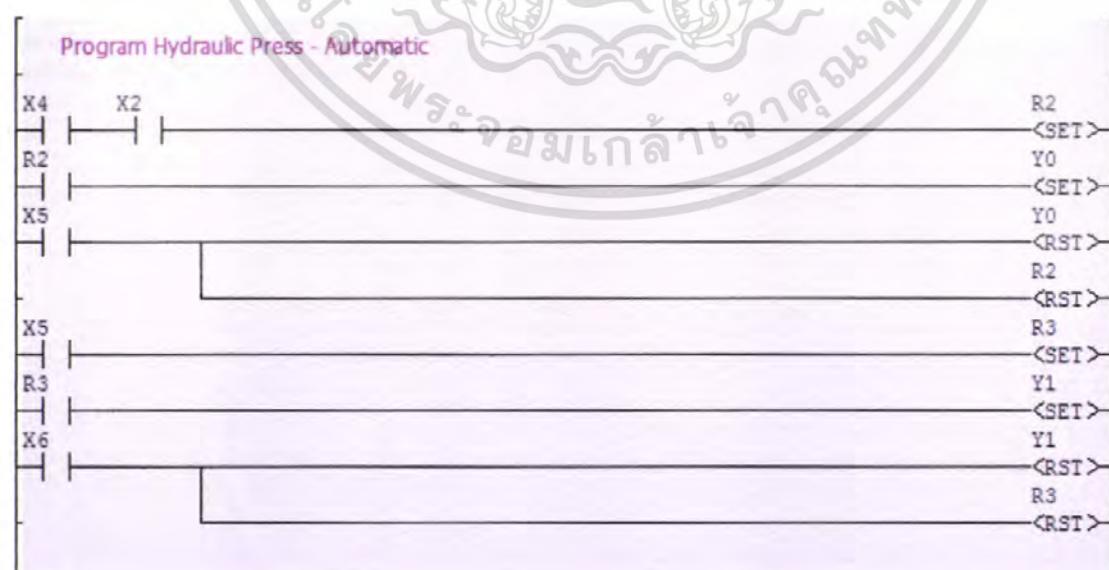
โปรแกรมจะแบ่งออกเป็น 2 ชุด

ชุดที่ 1 เป็นการทำงานของระบบไฮดรอลิกแบบแมนนวล คือ กด Switch Press เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้ากดชุดตัวเลขลงบนहु้งก๊าซ เมื่อกระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าสู่แล้ว ทำการกด Switch Unpress เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่ออก



รูปที่ 4.7 แสดงโปรแกรมควบคุมระบบแมนนวล

ชุดที่ 2 เป็นการทำงานของระบบไฮดรอลิกแบบอัตโนมัติ คือ เขี่ยขบ Foot Switch เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้ากดชุดตัวเลขลงบนहु้งก๊าซ เวลาที่ใช้ในการเคลื่อนที่เข้ากดชุดตัวเลขเป็นเวลาที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ PLC เมื่อสิ้นสุดเวลาที่กำหนดไว้แล้วกระบอกสูบเคลื่อนที่ออกตามเวลาที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ PLC เช่นกันจากนั้นระบบจะทำการ Reset ค่าใหม่พร้อมทำการใช้งานต่อไป สำหรับโปรแกรมชุดที่สองนี้ จะมีอยู่สองระบบ คือ เป็นระบบของกระบอกสูบตัวที่ 1 และระบบของกระบอกสูบตัวที่ 2



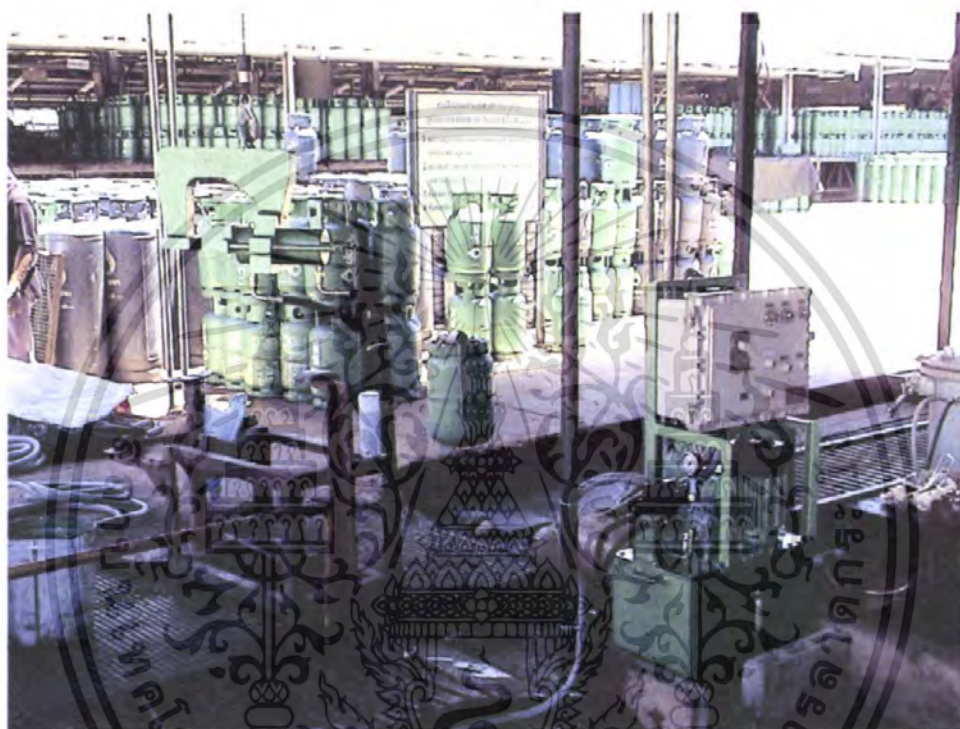
รูปที่ 4.8 แสดงโปรแกรมควบคุมอัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ผลการทำงาน

ระบบการทำงานของเครื่องตอกหมายเลขहु้งก๊าซหุงต้มสามารถรับค่า Input และแสดงผลเป็น Output ได้ตรงตามคำสั่งที่ตั้งไว้ใน โปรแกรมอย่างถูกต้อง

4.2 การพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขहु้งก๊าซหุงต้มทางด้านโครงสร้างและการใช้งาน



รูปที่ 4.9 แสดงโครงสร้างการทำงานของเครื่องเดิม

เนื่องจากประสิทธิภาพการทำงานของเครื่องตอกหมายเลข ไม่เป็นไปตามมาตรฐาน มอก. 151-2539 และมอก. 27-2541 ว่าด้วยการทดสอบถังก๊าซหุงต้ม โดยใช้ระบบไฮดรอลิกควบคุมด้วยไฟฟ้า เป็นตัวบีบอัดชุดตัวเลขลงบนहु้งก๊าซโดยมีความลึกของตัวเลขไม่น้อยกว่า 1 มิลลิเมตร เราจึงตั้งสมมติฐานไว้ 2 กรณีคือ

กรณีที่ 1 เกิดจากความบกพร่องของชุดตอกหมายเลข

กรณีที่ 2 เกิดจากความบกพร่องของโครงสร้างและวิธีการใช้งานเครื่องตอกหมายเลข

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วิเคราะห์สมมติฐาน กรณีที่ 1

ปัจจัยที่ส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพของความลึกของตัวเลข คือ ตัวเลขบนชุดดอกหมายเลข ถ้าเราสามารถออกแบบให้ความสูงของรอยสลักตัวเลขเพิ่มขึ้น หรือเพิ่มขนาดมุมของตัวเลข เพื่อให้ตัวเลขมีความแหลมคม เค่นชัด และมีพื้นที่หน้าสัมผัสมากขึ้น ดังรูป จะช่วยเพิ่มความลึกในการดอกหมายเลขลงบนहु้งก๊าซได้

ผลการทดลองเปรียบเทียบรอยลึกของชุดหมายเลขที่ดอกลงบนहु้งก๊าซจำนวน 5 ครั้ง ระหว่างก่อนเปลี่ยนชุดตัวเลขกับหลังเปลี่ยนชุดตัวเลขแล้ว

	ชุดตัวเลขรุ่นเก่า	ชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 1 (เพิ่มความสูง)
ความลึกของรอยดอก	รอยบางที่พื้นผิวของहु้งก๊าซ	รอยลึกกว่า
ความชัดเจนของตัวเลข	ลักษณะขาดๆ หายๆ	ชัดเจนกว่า

รูปที่ 4.10 แสดงตารางเปรียบเทียบรอยลึกของชุดหมายเลขรุ่นเก่าที่ดอกลงบนहु้งก๊าซ

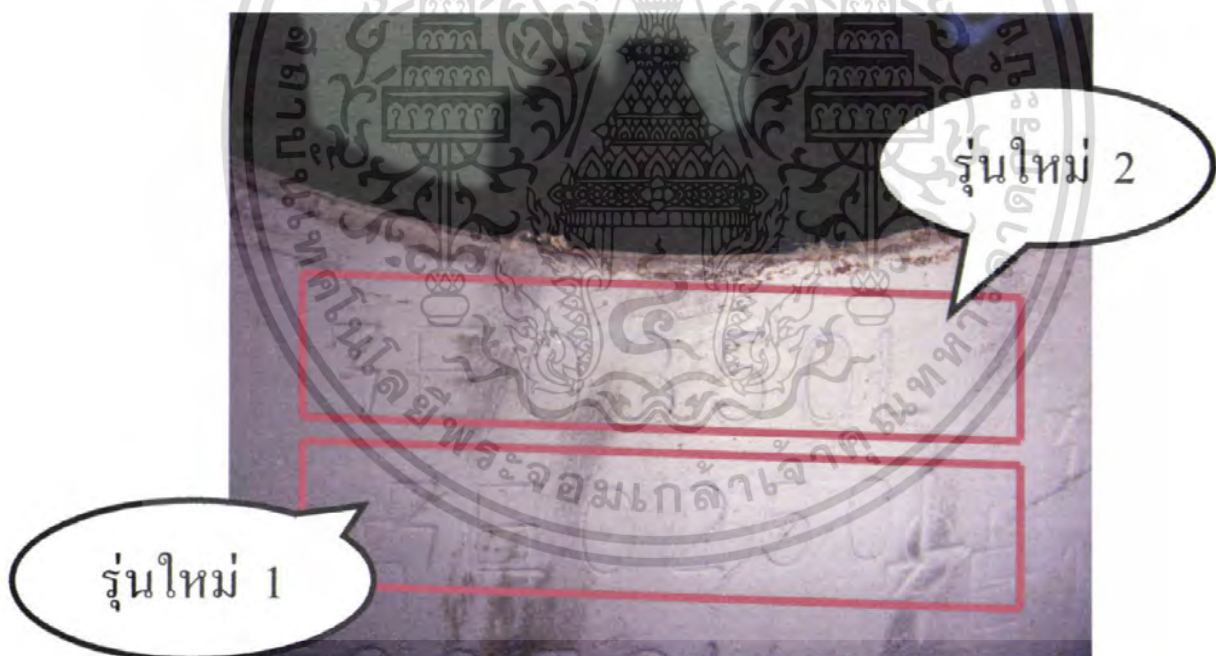


รูปที่ 4.11 แสดงผลการดอกชุดหมายเลขรุ่นเก่า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

	ชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 1	ชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 2 (เพิ่มความสูงและหนา)
ความลึกของรอยตอก	รอยลึก	รอยกว้าง + ลึก
ความชัดเจนของตัวเลข	ชัดเจน	ชัดเจนกว่ารุ่น 1

รูปที่ 4.12 แสดงตารางการเปรียบเทียบรอยลึกของชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 1 กับชุดตัวเลขรุ่นใหม่ 2



รูปที่ 4.13 แสดงผลการตอกชุดหมายเลขรุ่นใหม่ 1 และรุ่นใหม่ 2

สรุปผลการดำเนินการ จากการจัดทำชุดตัวเลขสำหรับตอกหมายเลขขึ้นใหม่นี้ ทำให้สามารถทำการตอกหมายเลขบนहु้งถึงก๊าซได้ชัดเจนกว่าหมายเลขรุ่นเก่า และชุดหมายเลขรุ่นใหม่ 2 จะแสดงให้เห็น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เห็นผลที่ชัดเจนกว่า กล่าวคือ การเพิ่มมุมของตัวอักษรประกอบกับเพิ่มความสูงของตัวอักษรทำให้พื้นที่ที่ทำการเข้าคอกนั้นเพิ่มขึ้น ทำให้เกิดรอยลึกเด่นชัด

วิเคราะห์สมมติฐาน กรณีที่ 2

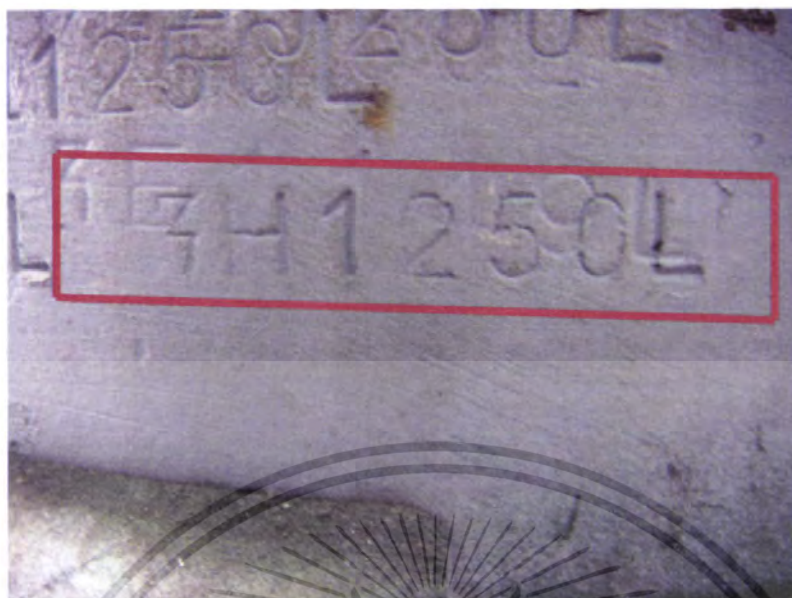
การดำเนินงานของเครื่องคอกหมายเลขहुँถักง้าซหุงค้ม มีการใช้งานดังรูป กล่าวคือ ใช้แรงงานคนงานเพียงคนเดียวในการจับชุดกระบอกลูกสำหรับคอกหมายเลขที่ห้อยด้วยสลิงกับคานของโรงงาน พร้อมทั้งจับहुँถักง้าซให้อยู่หนึ่งด้วยเวลาคอก ซึ่งความเป็นจริงเมื่อเรานำคอกหมายเลขนี้ไปใช้งานจริง เราไม่สามารถจะบังคับให้กระบอกลูกกับहुँถักง้าซอยู่หนึ่งตลอดการคอกด้วยแรงงานคนเพียงคนเดียว เนื่องจากจะมีแรงกระทำของกระบอกลูกเวลากระบอกลูกเคลื่อนที่เข้าคอกถึงहुँถักง้าซ ทำให้เกิดความคลาดเคลื่อนในการคอกชุดตัวเลข ซึ่งแสดงผลออกมา คือ ความชัดเจนของตัวเลข ความลึกของตัวเลข ไม่เท่ากันสม่ำเสมอทุกครั้งที่คอก จากปัญหาที่เกิดขึ้น ทำให้เกิดแนวความคิดในการพัฒนาเครื่องคอกหมายเลขให้ทำงานได้อย่างมีประสิทธิภาพสม่ำเสมอทุกครั้งที่ทำการคอกชุดหมายเลขได้ โดยทำชุดจับชุดहुँถักง้าซพร้อมกับใช้แรงคนในการจับชุดกระบอกลูกให้อยู่หนึ่งเวลาทำการคอก เมื่อจัดทำชุดการทดลองดังกล่าว ดังรูปแล้ว

ทำการทดลองเปรียบเทียบรอยลึกของชุดหมายเลขที่คอกลงบนहुँถักง้าซจำนวน 5 ครั้ง ระหว่างการดำเนินงานแบบปกติกับการดำเนินงาน โดยมีชุดจับชุดให้อุ้ถักง้าซและกระบอกลูกอยู่หนึ่งแทนที่จะใช้มือคนในการจับहुँถักง้าซและกระบอกลูก แสดงผลดังนี้

	ใช้ชุดจับहुँถักง้าซ + ไม่เปลี่ยนตัวเลข	ใช้ชุดจับहुँถักง้าซ + เปลี่ยนตัวเลข
ความลึกของรอยคอก	รอยบางที่พื้นผิวของहुँถักง้าซ	รอยกว้าง + ลึก
ความชัดเจนของตัวเลข	เห็นทุกตัวอักษร	เห็นชัดเจนทุกตัวอักษร

รูปที่ 4.14 แสดงตารางการเปรียบเทียบระหว่างการใช้ชุดจับहुँถักง้าซแบบเปลี่ยนตัวเลขและไม่เปลี่ยนตัวเลข

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.15 แสดงผลการตอกชุดหมายเลขรุ่นเก่าเมื่อใช้ชุดจับยึดถึงก๊าซ



รูปที่ 4.16 แสดงผลการตอกชุดหมายเลขรุ่นใหม่เมื่อใช้ชุดจับยึดถึงก๊าซ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สรุปผลการดำเนินการ จากการจัดทำชุดจับถังก๊าซนี้ ทำให้ประสิทธิภาพในการตอกชุดหมายเลขเพิ่มขึ้น เนื่องจากเราสามารถใช้แรงทั้งหมดในการยึดเหนี่ยวระบบอกสูบล้อยู่กับที่ขณะทำการตอกหมายเลขได้ โดยไม่ต้องคำนึงถึงตัวถังก๊าซ ซึ่งทำการยึดแน่นด้วยชุดจับยึดถังก๊าซ

4.3 แนวทางการพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขहु้งในรุ่นต่อไป

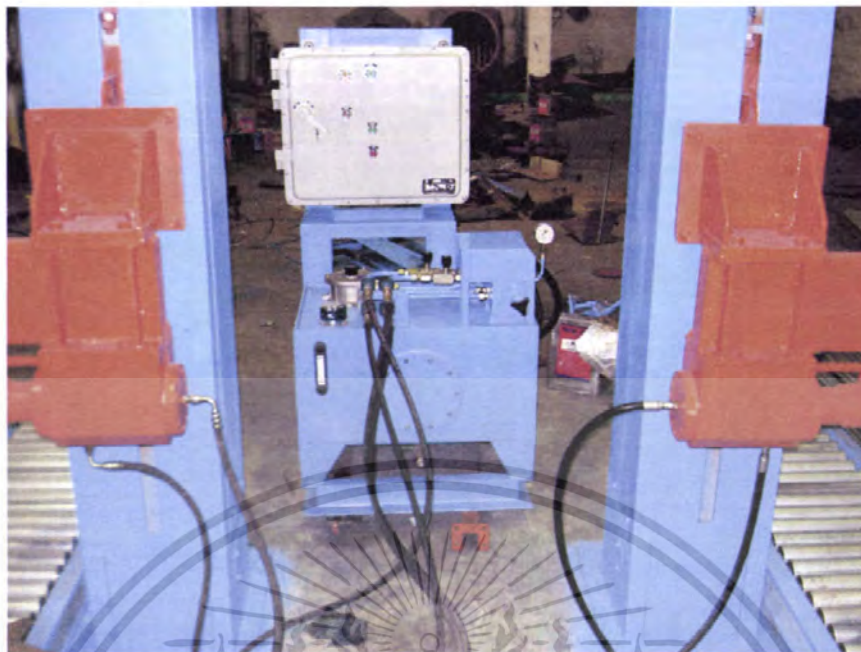
จากการวิเคราะห์หาสาเหตุในการทำงาน พร้อมทำการทดลองเพื่อหาแนวทางการแก้ไข ปัญหาที่เกิดขึ้นนั้น สามารถหาข้อสรุปที่จะนำไปใช้สร้างเครื่องตอกหมายเลขहु้งก๊าซในรุ่นต่อไปให้มีประสิทธิภาพดีขึ้นได้ ดังนี้

1. ทำการออกแบบโครงสร้างของเครื่องตอกหมายเลขให้มีชุดระบบอกสูบล้อยึดติดแน่นกับโครงเครื่องตอกหมายเลขและสามารถปรับเลื่อนความสูงของชุดตอกตัวเลขได้ สามารถตอกถึงก๊าซขนาด 15 และ 48 กิโลกรัมได้ โดยขั้นตอนการทำงานไม่ยุ่งยาก ซับซ้อน สามารถใช้แรงงานคนงานเพียงคนเดียวกระทำได้โดยไม่ส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพการทำงาน
2. การออกแบบตัวอักษรให้มีความสูงของตัวอักษรและมุมของตัวอักษรที่สามารถทำการตอกหมายเลขได้อย่างมีประสิทธิภาพ
3. การออกแบบระบบไฟฟ้าควบคุมให้สามารถควบคุมการทำงานของระบบไฮดรอลิกได้สองชุดตอก ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับความสะดวกของทางบริษัทผู้รับจ้างจัดทำเครื่องตอกหมายเลข
4. การออกแบบระบบไฮดรอลิกให้ระบบอกสูบล้อยู่ทั้งสองชุดสามารถทำงานได้ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับความสะดวกของทางบริษัทผู้รับจ้างจัดทำเครื่องตอกหมายเลข

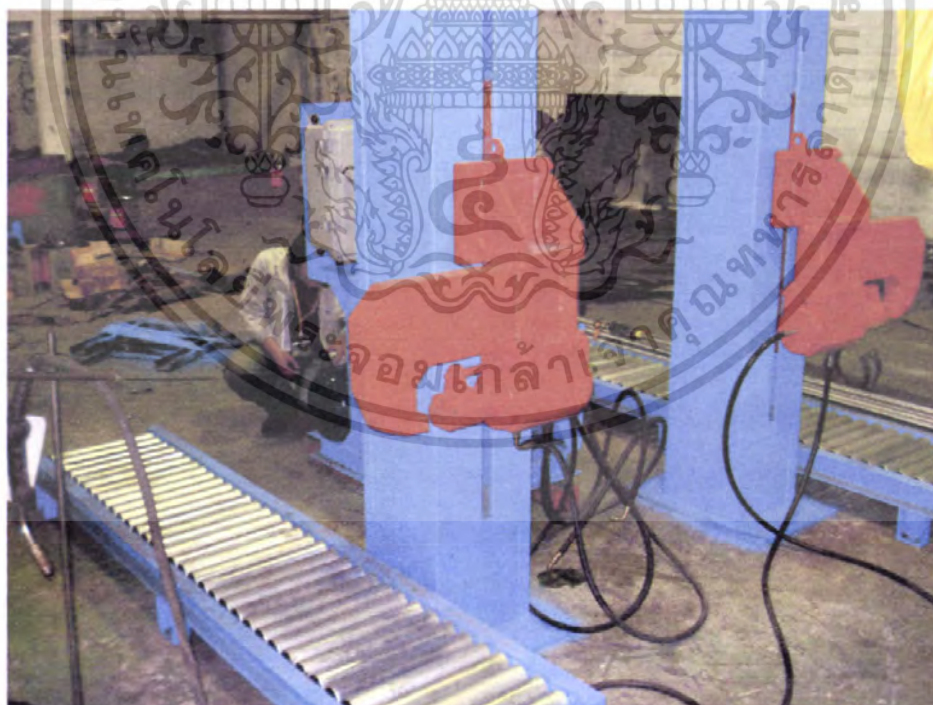


รูปที่ 4.17 แสดงเครื่องตอกหมายเลขรุ่นใหม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

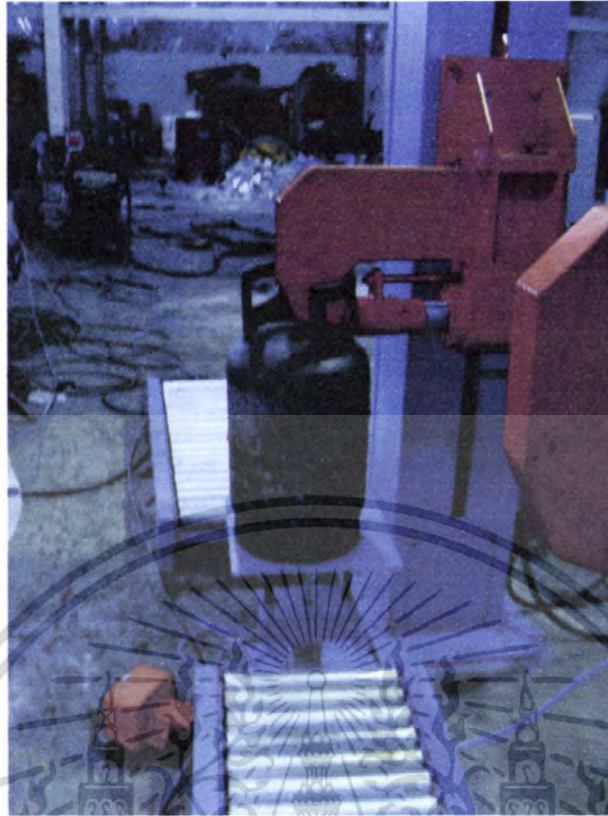


รูปที่ 4.18 แสดงเครื่องตอกหมายเลขรุ่นใหม่



รูปที่ 4.19 แสดงเครื่องตอกหมายเลขรุ่นใหม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่4.20 แสดงการทำงานของเครื่องดกหมายเลขรุ่นใหม่



รูปที่6.41 แสดงผลการทำงาน of เครื่องดกหมายเลขรุ่นใหม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 5

สรุปและบทวิจารณ์

1 สรุปและบทวิจารณ์

จากการทดลองเครื่องคอกหมายเลขถึงก๊าซหุงต้ม โดยเปลี่ยนมาใช้ระบบPLCผลปรากฏว่า เครื่องคอกหมายเลขสามารถตรวจสอบ และเช็คอุปกรณ์เพื่อหาสาเหตุการขัดข้องของระบบได้ง่าย การแก้ไขปัญหาและเพิ่มเติมอุปกรณ์โดยไม่ต้องเพิ่มอุปกรณ์ภายนอก โดยอาศัยการเขียนโปรแกรม เราสามารถควบคุมวงจรได้สะดวกมากขึ้นจากการป้อนข้อมูลจากคอมพิวเตอร์ จากการเปลี่ยนชุดคอกหมายเลขพบว่า การที่จัดทำชุดคอกหมายเลขให้มีความลึกและนุ่มมากยิ่งขึ้น การคอกหมายเลขสามารถคอกได้ลึกและชัดเจนมากยิ่งขึ้น และสุดท้ายได้จัดทำชุดจับยึดขึ้นพบว่า การคอกหมายเลขนั้นมีความลึกสะเค้นชัดเจน เนื่องจากการดำเนินงานของเครื่องคอกหมายเลขหุงต้มก๊าซหุงต้ม ใช้แรงงานคนงานเพียงคนเดียวในการจับชุดกระบอกลูกสูบสำหรับคอกหมายเลขที่ห้อยด้วยสลิงกับคานของโรงงาน พร้อมทั้งจับถึงก๊าซให้อยู่นิ่งด้วยเวลาคอก ซึ่งความเป็นจริงเมื่อเรานำมาดำเนินงานในการคอกนั้น เราไม่สามารถจะบังคับให้กระบอกลูกสูบกับถึงก๊าซอยู่นิ่งตลอดการคอกด้วยแรงงานคนเพียงคนเดียว เนื่องจากจะมีแรงกระแทกของกระบอกลูกสูบเวลากระบอกลูกสูบเคลื่อนที่เข้าคอกถึงก๊าซ ทำให้เกิดความคลาดเคลื่อนในการคอกชุดตัวเลข

บรรณานุกรม

- [1] วรวิทย์ อึ้งภากรณ์ , ชาญ อดิศจาน : “การออกแบบเครื่องจักรกลเล่ม 1” , ซีเอ็ดดูเคชั่น , กรุงเทพฯ.2541
- [2] ขวัญชัย สนิทพิศสมบุรณ์ , ปานเพชร ชินินทรณ์ , “ไฮดรอลิกอุตสาหกรรม” , ซีเอ็ดดูเคชั่น , กรุงเทพฯ.2541
- [3] พรจิต ปรทุมสุวรรณ , “แมคคาทรอนิกส์ : การควบคุมงานกล ด้วยไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์” เรือนแก้วการพิมพ์
- [4] Anthony Esposito “Fluid Power With Applications”

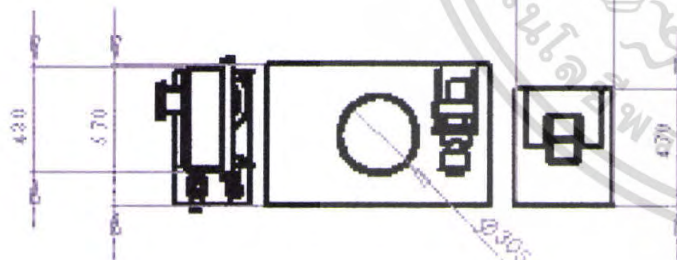
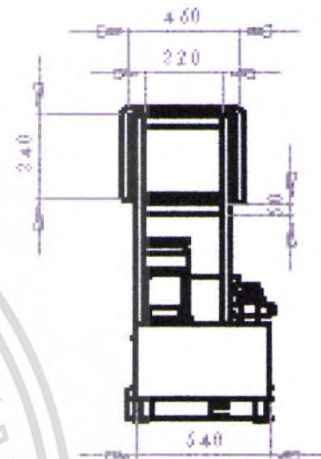
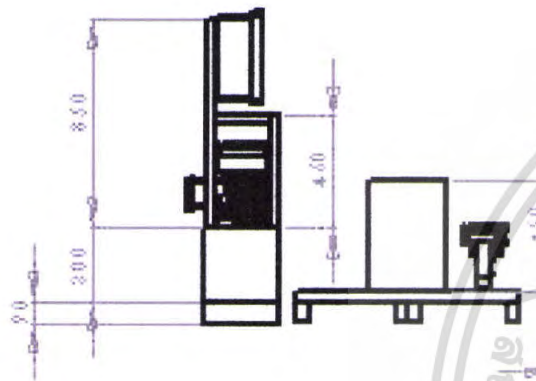


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

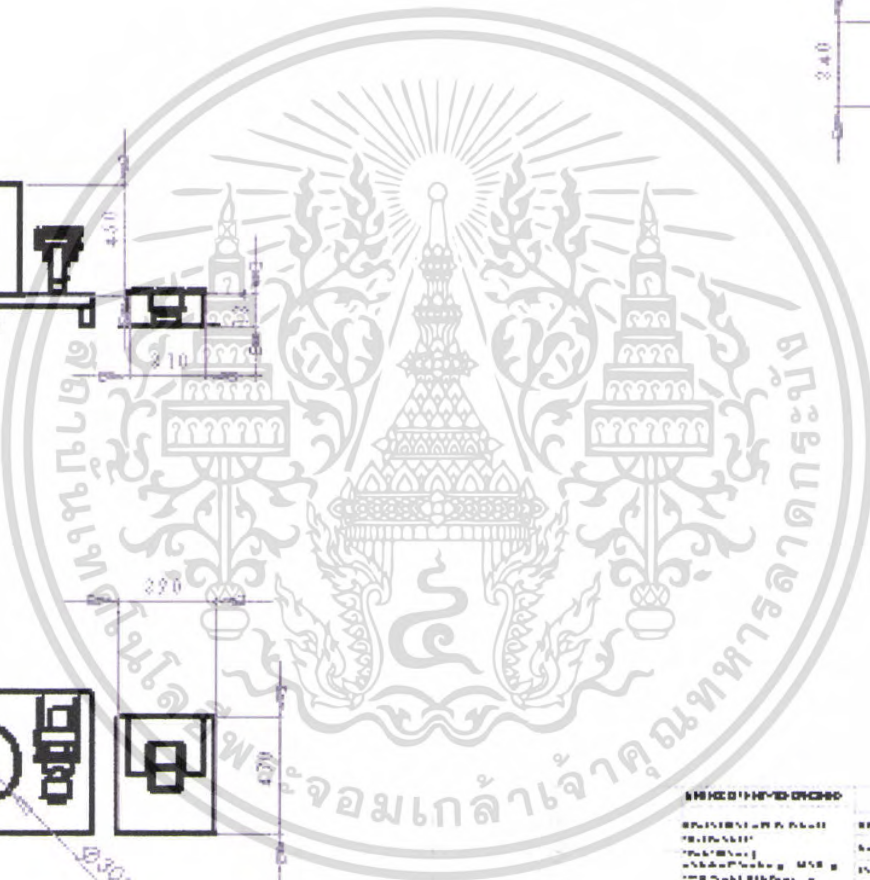
ภาคผนวก



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



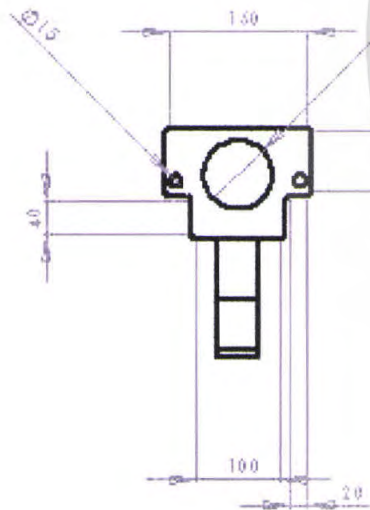
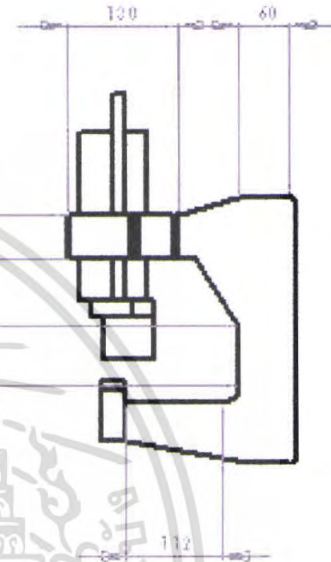
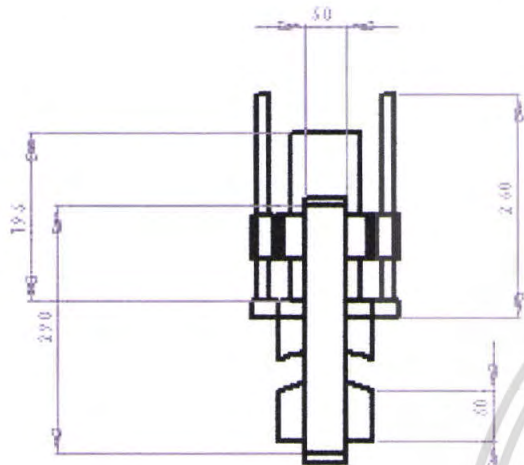
00-305-44



FOR THE ARCHITECT
 THE ARCHITECT SHALL BE RESPONSIBLE FOR THE
 DESIGN AND CONSTRUCTION OF THE
 PROJECT AND SHALL BE RESPONSIBLE FOR
 THE DESIGN AND CONSTRUCTION OF THE
 PROJECT AND SHALL BE RESPONSIBLE FOR
 THE DESIGN AND CONSTRUCTION OF THE
 PROJECT.

REVISION NO.	DATE	BY
1		
2		
3		
4		
5		
6		
7		
8		
9		
10		

SPT DWG. NO. **B** โครงสร้าง
 SCALE: 1:200/1:500
 SHEET 1 OF 1

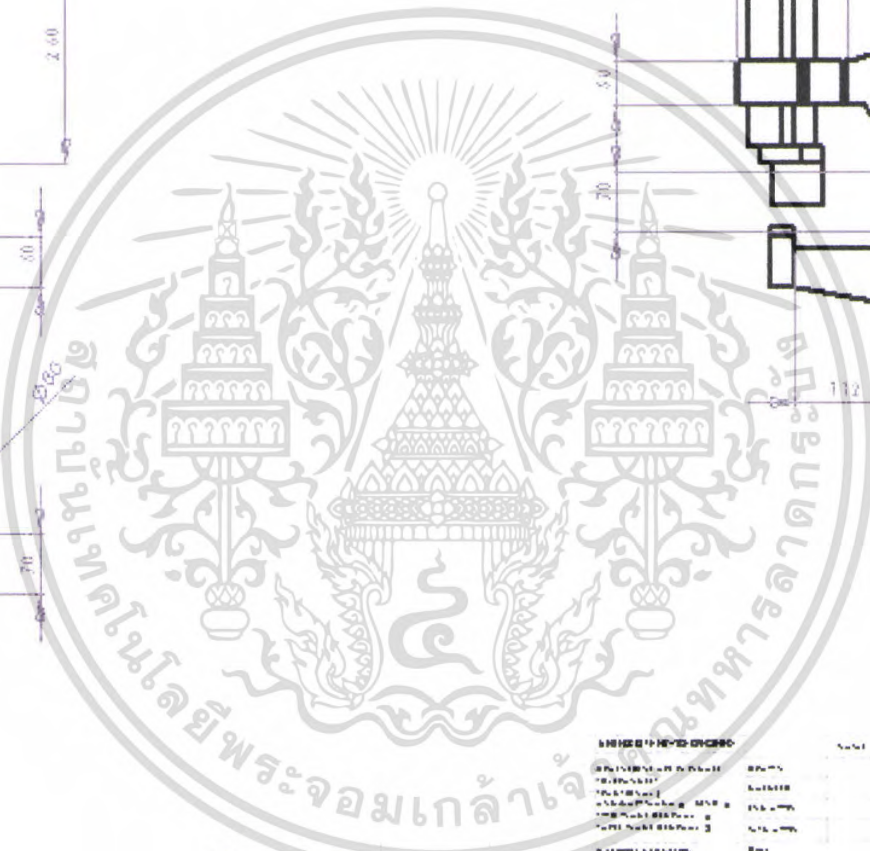


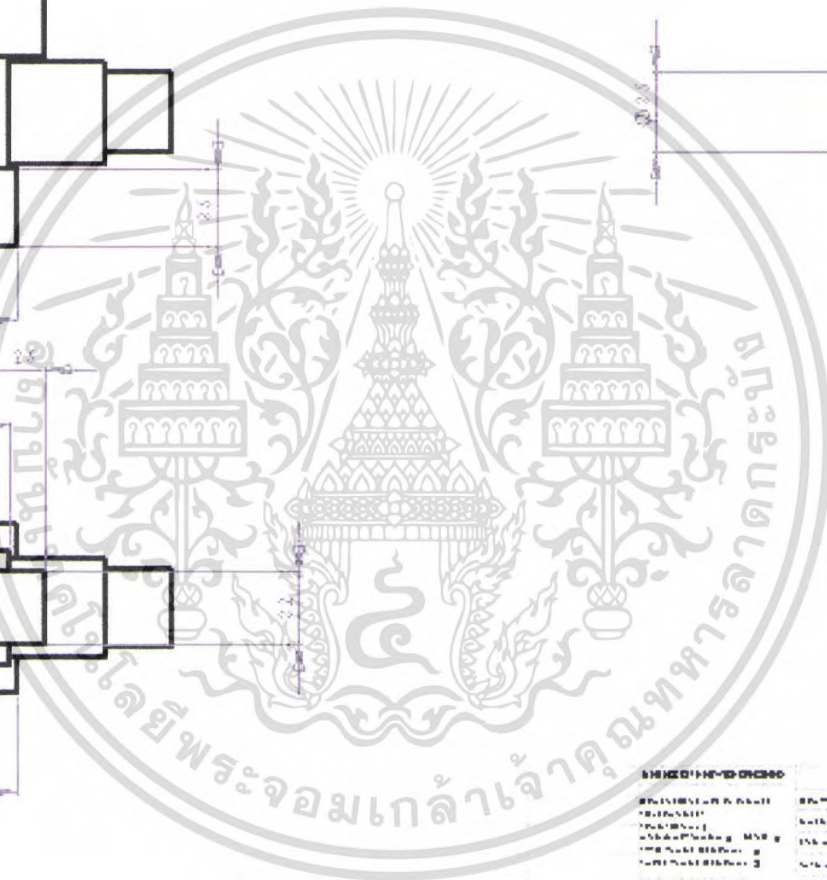
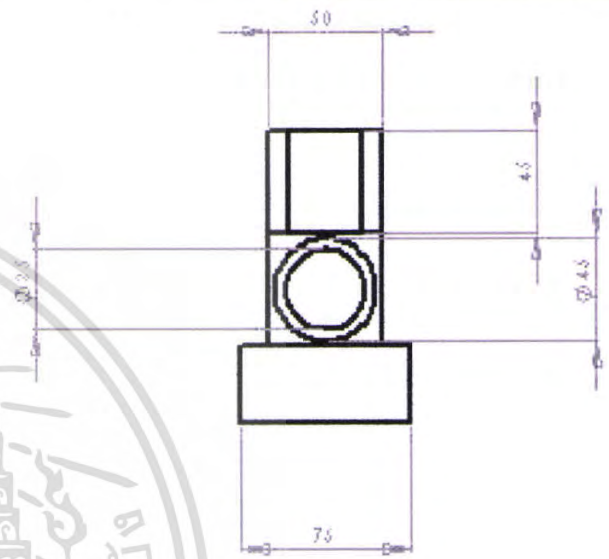
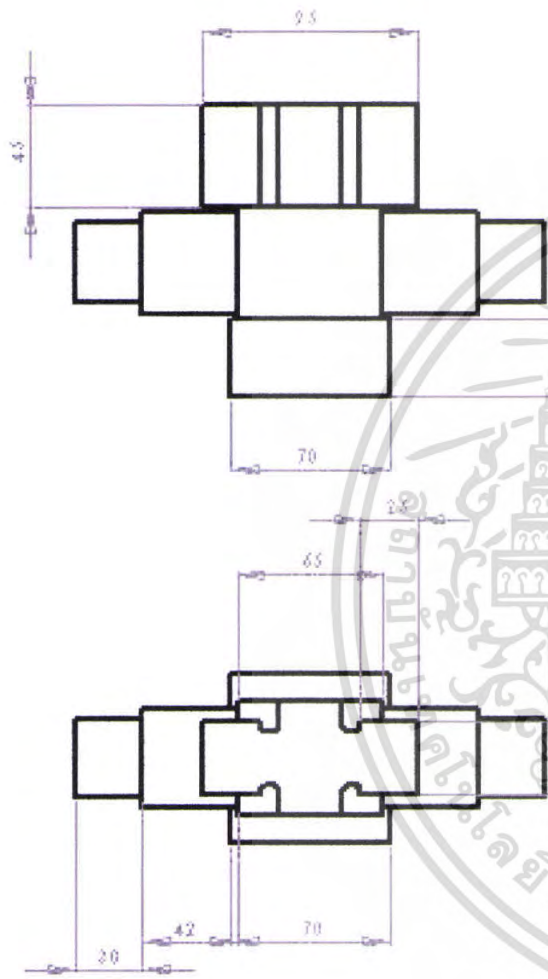
1. 2. 3. 4. 5. 6. 7. 8. 9. 10. 11. 12. 13. 14. 15. 16. 17. 18. 19. 20. 21. 22. 23. 24. 25. 26. 27. 28. 29. 30. 31. 32. 33. 34. 35. 36. 37. 38. 39. 40. 41. 42. 43. 44. 45. 46. 47. 48. 49. 50. 51. 52. 53. 54. 55. 56. 57. 58. 59. 60. 61. 62. 63. 64. 65. 66. 67. 68. 69. 70. 71. 72. 73. 74. 75. 76. 77. 78. 79. 80. 81. 82. 83. 84. 85. 86. 87. 88. 89. 90. 91. 92. 93. 94. 95. 96. 97. 98. 99. 100.

1. 2. 3. 4. 5. 6. 7. 8. 9. 10. 11. 12. 13. 14. 15. 16. 17. 18. 19. 20. 21. 22. 23. 24. 25. 26. 27. 28. 29. 30. 31. 32. 33. 34. 35. 36. 37. 38. 39. 40. 41. 42. 43. 44. 45. 46. 47. 48. 49. 50. 51. 52. 53. 54. 55. 56. 57. 58. 59. 60. 61. 62. 63. 64. 65. 66. 67. 68. 69. 70. 71. 72. 73. 74. 75. 76. 77. 78. 79. 80. 81. 82. 83. 84. 85. 86. 87. 88. 89. 90. 91. 92. 93. 94. 95. 96. 97. 98. 99. 100.

| NO. | REV. | DATE | BY | CHK. |
|-----|------|------|----|------|
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |

SPT DWG NO. **B** ชุดกระบอกสูบ
 SCALE: 1:5 W/THIN SPTT 1 OF 1

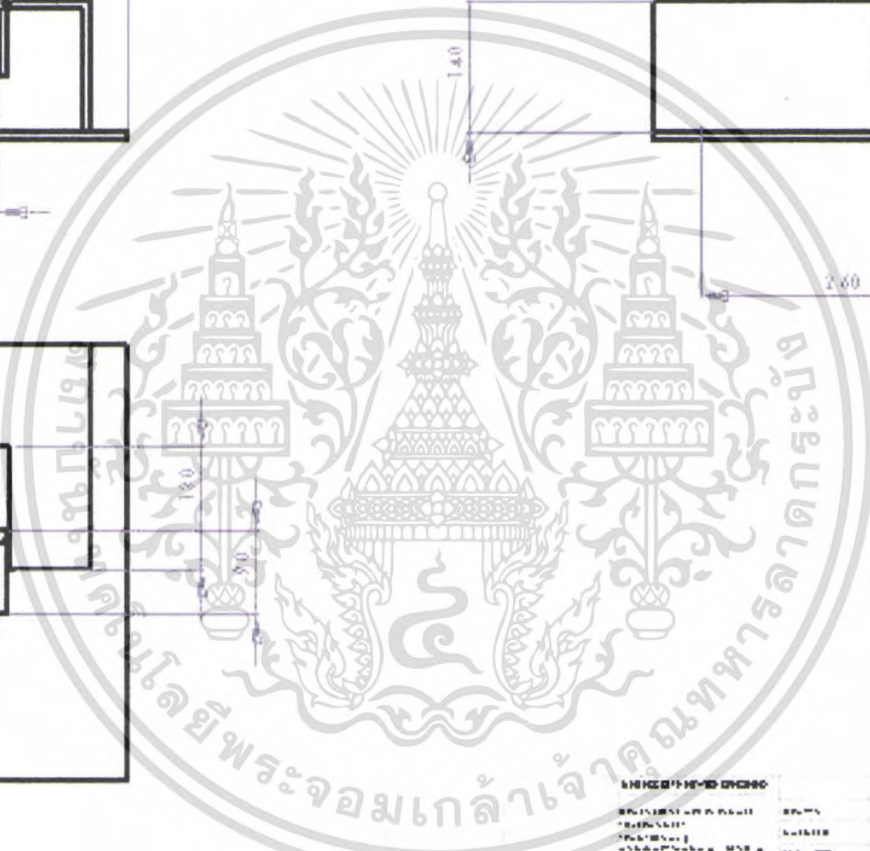
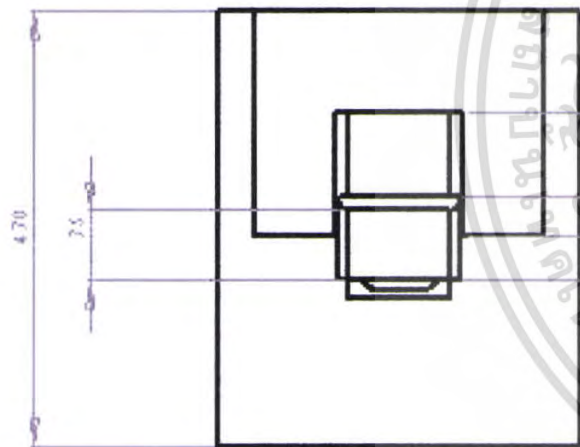
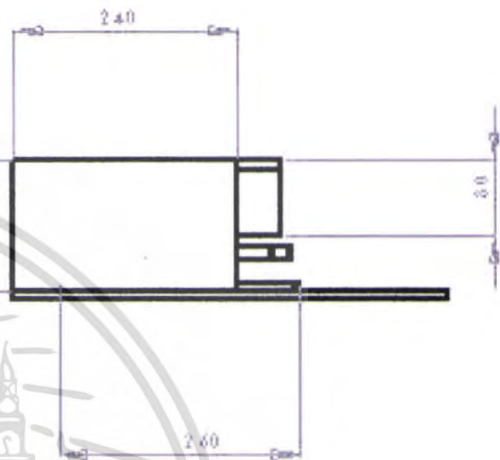
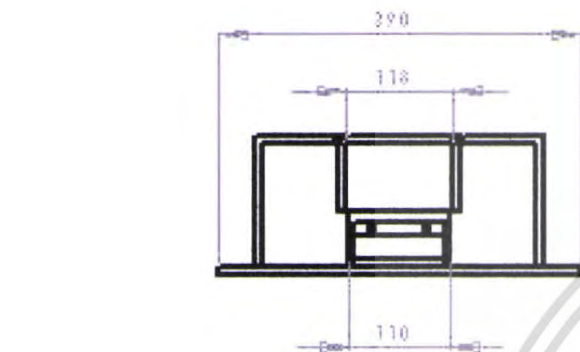




PROPERTY OF RAJABHAT BURIRAM
 THE INFORMATION CONTAINED HEREIN IS THE
 SOLE PROPERTY OF RAJABHAT BURIRAM AND
 IS LOANED TO YOU BY RAJABHAT BURIRAM.
 IT IS TO BE USED ONLY FOR THE PURPOSES
 SPECIFIED BY RAJABHAT BURIRAM.
 RAJABHAT BURIRAM

| REV | DATE | BY | APP |
|-----|------|----|-----|
| 1 | | | |
| 2 | | | |
| 3 | | | |
| 4 | | | |
| 5 | | | |
| 6 | | | |
| 7 | | | |
| 8 | | | |
| 9 | | | |
| 10 | | | |

SPT DWG NO
Solenoidvalve.SLDPRT
 SCALE: 1:1 WEIGHT: SHEET 1 OF 1



PROPERTY INFORMATION
 THIS DRAWING IS THE PROPERTY OF THE UNIVERSITY OF RAJABHAT PATTANI
 AND IS NOT TO BE REPRODUCED OR TRANSMITTED IN ANY FORM OR BY ANY MEANS
 WITHOUT THE WRITTEN PERMISSION OF THE UNIVERSITY OF RAJABHAT PATTANI
 RAJABHAT PATTANI

| NO. | DESCRIPTION | DATE |
|-----|-------------|------|
| 1 | DESIGN | |
| 2 | DRAWING | |
| 3 | CHECKING | |
| 4 | APPROVAL | |

| NO. | DATE |
|-----|------|
| | |
| | |
| | |

REF DWG NO
B Footswitch REF
 SCALE 1:2 WEIGHT: SHEET 1 OF 1

เครื่องตอกหมายเลขถังก๊าซหุงต้ม Improvement LPG Cylinder Stamping Machine

สุรยุทธ ช่างพิพัฒน์นวกิจ, ธาดา พาสกุลศักดิ์

อาจารย์ที่ปรึกษา

รศ.จำลอง ปราบแก้ว

บทคัดย่อ

ถังก๊าซหุงต้มเมื่อครบวาระการทดสอบความปลอดภัยของตัวถังบรรจุ จะต้องมีการทดสอบให้เป็นไปตามที่กฎหมายกำหนดและ ตามมาตรฐาน มอก.151-2539 เพื่อให้ผู้บริโภคได้มั่นใจถึงความปลอดภัยในการใช้งานถังก๊าซหุงต้มดังนั้นการแสดงให้เห็นให้ผู้บริโภคทราบว่าถังก๊าซได้ผ่านการทดสอบแล้ว การตอกหมายเลขถังก๊าซได้แสดง บริษัทที่ทดสอบ วิธีการทดสอบ วันเดือนปีที่ทดสอบและจังหวัด เครื่องตอกเลขถังก๊าซหุงต้มจึงเป็นเครื่องมือสำคัญตัวหนึ่งในกระบวนการการบรรจุก๊าซหุงต้ม โครงการนี้จึงมุ่งวัตถุประสงค์ในการออกแบบและพัฒนาเครื่องตอกหมายเลขถังก๊าซของ บริษัท ปตท. จำกัด(มหาชน) โดยการปรับปรุงทางด้านโครงสร้างของเครื่องจักร ระบบวงจรไฟฟ้าและระบบไฮดรอลิก ซึ่งจะนำเสนอผลการทดสอบการใช้งาน เพื่อให้พัฒนาเครื่องตอกหมายเลขถังก๊าซหุงต้มในรุ่นต่อไปให้ดียิ่งขึ้น

Abstract

The container already tested as the container safety must be re-tested in accordance with the regulations and TIS 151-2539. To make the assurance to consumers, the gas containers must be stamped the number, the manufacturing, the process and the

date of testing on them. The Stamping Machine is one of the important tools in the gas fulfilling procedures. The objective of this project is to design and develop the working of Stamping Machine for the gas containers of PTT Public Company Limited by using the hydraulic system and the electric circuit in order to maximize the efficiency of the Stamping Machine that we will present in the next time.

1. บทนำ

เครื่องตอกเลขถังก๊าซหุงต้มใช้สำหรับตอกชุดตัวเลขบนหูของถังก๊าซหุงต้มเพื่อแสดงว่าถังก๊าซได้ผ่านการทดสอบแล้ว เป็นไปตามมาตรฐาน มอก. 151-2539 และมอก. 27-2541 ว่าด้วยการทดสอบถังก๊าซหุงต้ม โดยใช้ระบบไฮดรอลิกควบคุมด้วยไฟฟ้า เป็นตัวบีบอัดชุดตัวเลขบนหูถังโดยมีความลึกของตัวเลขไม่น้อยกว่า 1 มิลลิเมตร ประกอบกับทาง บริษัท ปตท. จำกัด(มหาชน) มีความต้องการที่จะพัฒนาเครื่องจักรให้มีประสิทธิภาพในการทำงานสูงขึ้นโดยมีแนวความคิดว่าจะเพิ่มเติมชุดตอกหมายเลขเข้าไปอีก 1 ชุด เพื่อให้เครื่องตอกหมายเลขนี้สามารถทำงานได้สะดวกและรวดเร็วขึ้น

เราจึงวิเคราะห์เพื่อพัฒนาเครื่องตอกเลขถังก๊าซหุงต้มทั้งทางด้านโครงสร้าง การควบคุมระบบไฟฟ้า ระบบไฮดรอลิกให้สามารถนำไปใช้งานได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประสิทธิภาพตรงตามมาตรฐาน มอก. 151-2539 และ มอก. 27-2541 รวมไปถึงความต้องการที่จะเพิ่มประสิทธิภาพของเครื่องตอกหมายเลขहुंदिंगก๊าซในรุ่นต่อไป

1.1 วัตถุประสงค์ของโครงการ

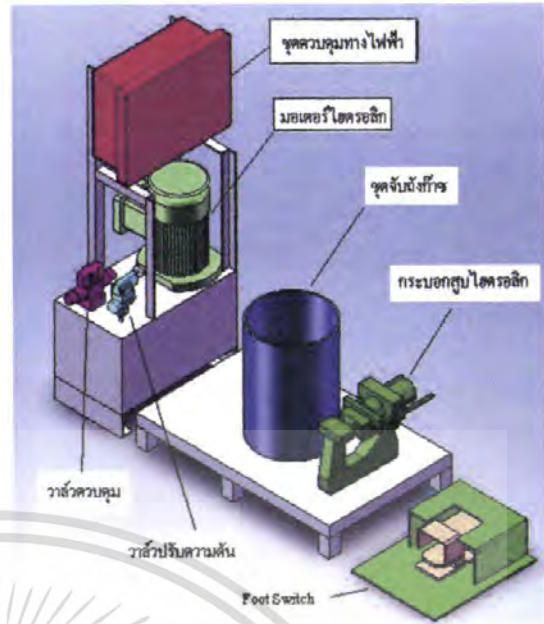
1. พัฒนาปรับปรุงระบบควบคุมทางไฟฟ้าให้สามารถทำการตอกชุดหมายเลขได้สองชุด
2. พัฒนาชุดตอกหมายเลขให้ใช้งานได้อย่างมีประสิทธิภาพ
3. พัฒนาโครงสร้างการทำงานให้ใช้งานได้ตรงตามมาตรฐาน
4. พัฒนาเครื่องตอกหมายเลขहुंदिंगก๊าซहुंदिंगเพื่อเป็นต้นแบบในการผลิตตอกหมายเลขในรุ่นต่อไป

1.2 ขอบเขตของโครงการ

1. เปลี่ยนอุปกรณ์ควบคุมทางไฟฟ้าจากแบบเดิมมาเป็นระบบควบคุม PLC
2. เขียนโปรแกรมควบคุมการทำงานของ PLC โดยใช้โปรแกรม NAI S Control FP WIN GR 2
3. วิเคราะห์หาสาเหตุ พร้อมพัฒนาแก้ไขให้ดีขึ้น
4. ออกแบบเครื่องตอกหมายเลขहुंदिंगก๊าซहुंदिंगรุ่นต่อไป

1.3 วิธีดำเนินการ

โครงการนี้เริ่มต้นจากการศึกษาระบบการทำงานของเครื่องตอกหมายเลข ทั้งทางด้านระบบไฟฟ้าและระบบไฮดรอลิก แล้ววิเคราะห์หาสาเหตุที่เครื่องตอกหมายเลขทำงานไม่บรรลุวัตถุประสงค์ พร้อมทำการทดลองแก้ไขปรับปรุง เปลี่ยนแปลงและพัฒนาเครื่องจักรให้มีประสิทธิภาพดียิ่งขึ้นเพื่อให้เป็นต้นแบบของเครื่องตอกหมายเลขในรุ่นต่อไป



ภาพที่ 1 แสดงโครงสร้างของเครื่องตอกหมายเลขहुंदिंगก๊าซ

2. ทฤษฎีที่เกี่ยวข้องหลักการทำงาน

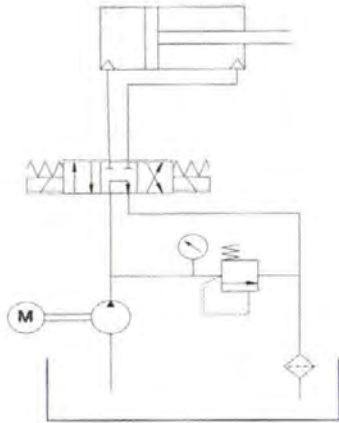
2.1 หลักการทำงานของเครื่องตอกหมายเลขก่อนที่จะมีการพัฒนาและปรับปรุง มีหลักการทำงานดังนี้

มอเตอร์ไฟฟ้าเป็นตัวทำหน้าที่เป็นต้นกำลังในการขับเคลื่อนปั๊มน้ำมันไฮดรอลิกเพื่อจ่ายน้ำมันให้แก่ระบบ ซึ่งจะมีวาล์วควบคุมทิศทางการไหล (Solenoid Valve) สำหรับควบคุมทิศทางการเคลื่อนที่ของกระบอกสูบ ในส่วนของระบบควบคุมไฟฟ้าจะใช้ Magnetic Control และ Timer ควบคุมทิศทางการเคลื่อนที่ของกระบอกสูบ



ภาพที่ 2 แสดงชุดควบคุมทางไฟฟ้าระบบ Magnetic Control

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาพที่ 3 แสดงการทำงานของระบบไฮดรอลิกแบบเก่า

2.2 หลักการทำงานของเครื่องดกหมายเลขที่มีการพัฒนาและปรับปรุงทางด้านระบบควบคุมไฟฟ้าและระบบไฮดรอลิก มีหลักการทำงานดังนี้

มอเตอร์ไฟฟ้าเป็นตัวทำหน้าที่เป็นต้นกำลังในการขับเคลื่อนปั้มน้ำมันไฮดรอลิกเพื่อจ่ายน้ำมันให้แก่ระบบ ซึ่งจะมีวาล์วควบคุมทิศทางการไหล (Solenoid Valve) สำหรับควบคุมทิศทางการเคลื่อนที่ของกระบอกสูบ ในส่วนของระบบควบคุมไฟฟ้าจะใช้ อุปกรณ์ PLC ควบคุมทิศทางการเคลื่อนที่ของกระบอกสูบ



ภาพที่ 4 แสดงชุดควบคุมทางไฟฟ้าระบบ PLC

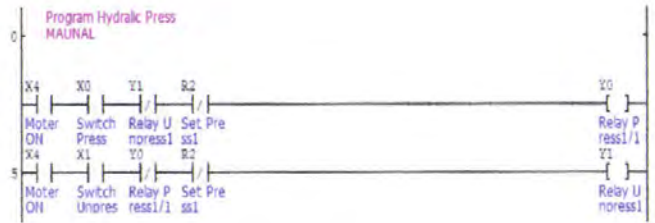
รูปแบบโปรแกรมจะมี 2 ลักษณะ ดังนี้

2.2.1 แบบแมนนวล

เปิด Main Power สวิตช์ มอเตอร์ทำงาน ปั้มน้ำมันผ่าน Solenoid valve ทำการกด Switch Press เพื่อสั่งให้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

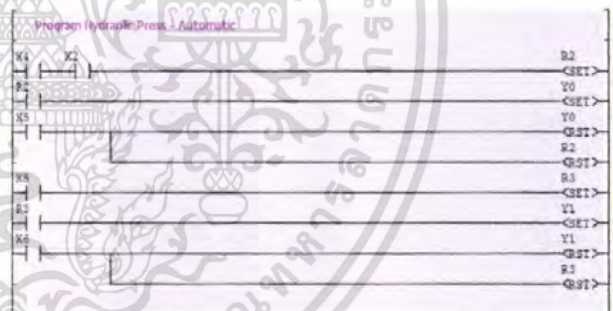
กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าตอกชุดตัวเลขลงบนหญิงก๊าช เมื่อกระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าสุดแล้ว ทำการกด Switch Unpress เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่ออก



ภาพที่ 5 แสดงรูปแบบโปรแกรมควบคุมแบบแมนนวล

2.2.1 แบบอัตโนมัติ

เปิด Main Power สวิตช์ มอเตอร์ทำงาน ปั้มน้ำมันผ่าน Solenoid valve เทียบ Foot Switch เพื่อสั่งให้กระบอกสูบเคลื่อนที่เข้าตอกชุดตัวเลขลงบนหญิงก๊าช ตามเวลาที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ PLC เมื่อสิ้นสุดเวลาที่กำหนดไว้แล้ว กระบอกสูบเคลื่อนที่ออกตามเวลาที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ PLC เช่นกันจากนั้นระบบจะทำการ Reset ค่าใหม่พร้อมใช้งานต่อไป



ภาพที่ 6 แสดงวงจร PLC ระบบอัตโนมัติ

3. การคำนวณ

3.1 คำนวณหาแรงดันที่ต้องการใช้กด

จากการทดลองหาค่าแรงดันที่สามารถใช้ในการตอกหมายเลขได้ค่าแรงดันประมาณ

$$P = 160 \text{ Bar}$$

3.2 คำนวณแรงดันที่ต้องการใช้

$$F = PA$$

$$F = (160 \times 10^5)(\pi \times 0.03^2)$$

$$F = 45239N$$

3.3 คำนวณหาความเร็วของกระบอกสูบ

จากการทดลองหาค่าอัตราการไหล (Q) จะได้ 0.22 L/s

$$Q = AV$$

$$V = \frac{Q}{A}$$

$$V = \frac{0.22 \times 1000}{\pi \times 3 \times 3}$$

$$V = \frac{222}{9\pi}$$

$$V = 7.85 \text{ cm/s}$$

4. ปัญหาที่ต้องแก้ไข ปรับปรุง เปลี่ยนแปลง เพื่อการพัฒนาให้เครื่องตอกหมายเลขมีประสิทธิภาพดียิ่งขึ้น

4.1 ทางบริษัท ปตท. จำกัด (มหาชน) มีแนวความคิดที่จะเพิ่มเติมชุดตอกหมายเลขเข้าไปอีก 1 ชุด เพื่อให้เครื่องตอกหมายเลขนี้สามารถทำงานได้สะดวกและรวดเร็วขึ้น จากการวิเคราะห์ราคาของอุปกรณ์ของการเปลี่ยนแปลงระบบควบคุมทางไฟฟ้าในแบบต่าง ๆ พบว่าระบบ PLC มีราคาถูกกว่าโดยประมาณประกอบกับข้อดีหลายประการ เราจึงทำการเปลี่ยนแปลงระบบควบคุมไฟฟ้าจากระบบ Magnetic Control มาเป็นระบบ PLC ดังรูป



ภาพที่ 7 แสดงระบบควบคุมไฟฟ้า PLC

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น เมื่อนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.2 ออกแบบชุดตัวเลข เพื่อให้รอยหมายเลขที่ทำการตอกลงบนहु้งถึงก๊าซมีความลึกมากกว่า 1 มิลลิเมตร สามารถเห็นได้เด่นชัด โดยทำการออกแบบ 2 ลักษณะ คือ

4.2.1 เพิ่มขนาดมุมของตัวอักษร

4.2.2 เพิ่มความสูงของตัวอักษร

4.3 จัดทำชุดจับยึดตั้งก๊าซพร้อมจับยึดกระบอกสูบให้แน่น

เนื่องจากขั้นตอนในการดำเนินการตอกหมายเลขนั้น ใช้แรงงานคนเพียงคนเดียวในการจับชุดกระบอกสูบที่ห้อยด้วยสลิงกับคานของโรงงาน พร้อมทั้งจับตั้งก๊าซให้อยู่หนึ่งด้วยเวลาทำการตอกหมายเลข ซึ่งความเป็นจริงแล้วเมื่อเราทดลองดำเนินการตอกด้วยวิธีดังกล่าวนี้ เราไม่สามารถบังคับให้กระบอกสูบกับตั้งก๊าซอยู่หนึ่งตลอดการตอกตัวเลขด้วยแรงงานคนเพียงคนเดียวได้เนื่องจากแรงอัดที่เกิดขึ้น ทำให้รอยหมายเลขที่ตอกลงบนहु้งถึงก๊าซไม่ได้ประสิทธิภาพ



ภาพที่ 8 ชุดจับยึดตั้งก๊าซ

5. ผลจากการปรับปรุง เปลี่ยนแปลง พัฒนาเครื่องตอกหมายเลขहु้งถึงก๊าซहु้งตั้ง

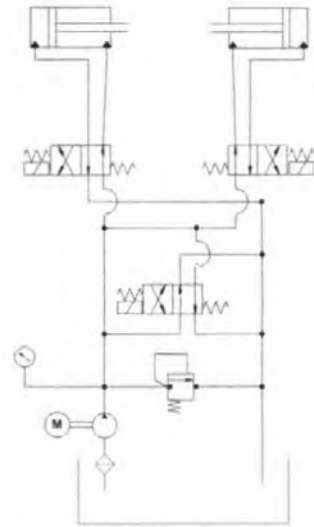
จากการวิเคราะห์หาสาเหตุในหัวข้อที่ 4 พร้อมทำการทดลองเพื่อหาแนวทางการแก้ไขปัญหที่เกิดขึ้นนั้น สามารถหาข้อสรุปที่จะนำไปใช้สร้างเครื่องตอกหมายเลขहु้งถึงก๊าซในรุ่นต่อๆ ไปให้มีประสิทธิภาพดีขึ้นได้ ดังนี้

5.1 ทำการออกแบบโครงสร้างของเครื่องตอกหมายเลขให้มีชุดกระบอกสูบให้ยึดติดแน่นกับโครงเครื่องตอกหมายเลขและสามารถปรับเลื่อนความสูงของชุดตอกตัวเลขได้ สามารถตอกถึงก๊าซขนาด 15 และ 48 กิโลกรัมได้ โดยขั้นตอนการทำงานไม่ยุ่งยาก ซับซ้อน สามารถใช้แรงงานคนงานเพียงคนเดียวกระทำได้โดยไม่ส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพการทำงาน

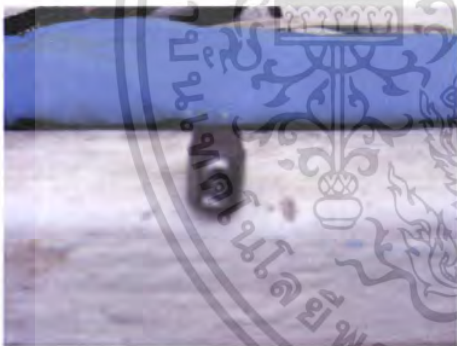
5.2 การออกแบบตัวอักษรให้มีความสูงของตัวอักษร และมุมของตัวอักษรที่สามารถทำการตอกหมายเลขได้อย่างมีประสิทธิภาพ

5.3 การออกแบบระบบไฟฟ้าควบคุมให้สามารถควบคุมการทำงานของระบบไฮดรอลิกได้สองชุดตอก ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับความสะดวกของทางบริษัทผู้รับจ้างจัดทำเครื่องตอกหมายเลข

5.4 การออกแบบระบบไฮดรอลิกให้ระบบออกสูบทั้งสองชุดสามารถทำงานได้ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับความสะดวกของทางบริษัทผู้รับจ้างจัดทำเครื่องตอกหมายเลข



ภาพที่ 9 โครงสร้างเครื่องตอกหมายเลขรุ่นคือไป



ภาพที่ 10 ชุดคิ้วเลขใหม่ ที่ได้ทำการปรับปรุง



ภาพที่ 11 ผลการตอกหมายเลขชุดใหม่

ภาพที่ 13 แสดงการทำงานของระบบไฮดรอลิกของเครื่องจักรรุ่นใหม่

6. อุปกรณ์การทำงาน

6.1 ระบบไฮดรอลิก

6.1.1 กระบอกลูกสูบไฮดรอลิก

รับน้ำมันไฮดรอลิกที่ส่งมาจากปั๊มและวาล์วควบคุมต่างๆ เพื่อเปลี่ยนกำลังงานไฮดรอลิกให้เป็นกำลังงานกล

6.1.2 ชุดเพาเวอร์ยูนิิต

ประกอบด้วยปั๊มน้ำมันไฮดรอลิก ปั๊มจะเปลี่ยนพลังงานกลให้เป็นพลังงานกลในของไหล น้ำมันไฮดรอลิกก็จะถูกดูดจากถังพักแล้วส่งออกไปตามสายน้ำมันไฮดรอลิก ทำให้เกิดแรงดัน

6.1.3 สายน้ำมันไฮดรอลิก

เป็นตัวลำเลียงน้ำมันไฮดรอลิกเข้าสู่กระบอกลูกสูบ

6.1.4 Solenoid Valve

ควบคุมการจ่ายน้ำมันให้กระบอกลูกสูบไฮดรอลิก

6.1.5 Relief Valve

ป้องกันแรงดันน้ำมันเกิน

6.1.6 Pressure Gage

แสดงแรงดันของน้ำมันไฮดรอลิก

6.2 ระบบไฟฟ้า

6.2.1 สวิตช์หลักจ่ายไฟเข้าเครื่อง

6.2.2 สวิตช์กดสั่งกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกเข้า

6.2.3 สวิตช์กดสั่งกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกออก

6.2.4 สวิตช์สั่งมอเตอร์ทำงาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6.2.5 สวิตช์สั่งมอเตอร์หยุดทำงาน

6.2.6 ชุดสวิตช์

6.2.7 PLC

6.2.8 Relay

7. เอกสารอ้างอิง

[1] วรวิทย์ อึ้งภากรณ์ , ชาญ ทัศนังคน : “การออกแบบเครื่องจักรกลเล่ม 1” , ซีเอ็ดยูเคชั่น , กรุงเทพฯ.2541

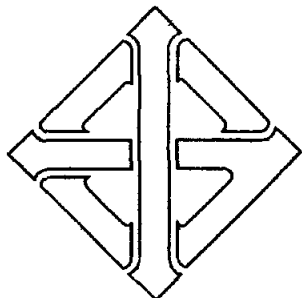
[2] ขวัญชัย สันทิพย์สมบูรณ์ , ปานเพชร ชินินทรณ์ , “ไฮดรอลิกอุตสาหกรรม” , ซีเอ็ดยูเคชั่น , กรุงเทพฯ.2541

[3] พรจิต ปทุมสุวรรณ , “แมคคาทรอนิกส์ : การควบคุมงานกล ด้วยไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์” เรือนแก้วการพิมพ์

[4] Anthony Esposito “Fluid Power With Applications”



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

THAI INDUSTRIAL STANDARD

มอก. 27- 2540

ถังก๊าซปิโตรเลียมเหลว

LIQUEFIED PETROLEUM GAS CONTAINERS



สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

กระทรวงอุตสาหกรรม

ICS 23.020.30

ISBN 974-607-656-6

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ตั้งก๊าซปิโตรเลียมเหลว

มอก. 27 – 2540

สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
กระทรวงอุตสาหกรรม ถนนพระรามที่ 6 กรุงเทพฯ 10400
โทรศัพท์ 0 2202 3300

ประกาศในราชกิจจานุเบกษา ฉบับประกาศทั่วไป เล่ม 114 ตอนที่ 29ง
วันที่ 10 เมษายน พุทธศักราช 2540

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คณะกรรมการวิชาการคณะที่ 26
มาตรฐานดังกล่าวฯ ปี ๒๐๑๖

1. ผู้แทนกรมอุทกหารเรือ
2. ผู้แทนกรมช่างอากาศ
3. ผู้แทนกองตำรวจัดดับเพลิง กรมตำรวจ
4. ผู้แทนกองควบคุมโรงงาน กระทรวงอุตสาหกรรม
5. ผู้แทนองค์การเชื้อเพลิง
6. ผู้แทนวิศวกรรมสถานแห่งประเทศไทย ในพระบรมราชูปถัมภ์
7. ผู้แทนสมาคมอุตสาหกรรมก่อสร้างไทย
8. ผู้แทนบริษัท เซลล์แห่งประเทศไทย จำกัด
9. ผู้แทนบริษัท เอสโซ่แอสตาดาร์ตประเทศไทย จำกัด
10. ผู้แทนบริษัท ชัมมิท ออยล์ จำกัด
11. ผู้แทนบริษัท บลูแกส จำกัด
12. ผู้แทนบริษัท อุตสาหกรรมถังแก๊ส จำกัด
13. ผู้แทนกรมการค้าภายใน
14. ผู้แทนบริษัท ชีนศิริ จำกัด
15. ผู้แทนบริษัท แสงอุทัยวิศวกรรม จำกัด
16. ผู้แทนบริษัท สหมิตรถังแก๊ส จำกัด
17. ผู้แทนกรมโยธาธิการ
18. ผู้แทนสำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม เป็นกรรมการและเลขานุการ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา (2) และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ดังก๊าซปิโตรเลียมเหลว มาตรฐานเลขที่ มอก.27-2528 ประกาศใช้เป็นครั้งแรก
ในราชกิจจานุเบกษา ฉบับพิเศษ เล่ม 102 ตอนที่ 72 วันที่ 6 มิถุนายน พุทธศักราช 2528

ต่อมาเนื่องจากข้อกำหนดและรายละเอียดบางประการไม่เหมาะสมในทางปฏิบัติ จึงได้แก้ไขปรับปรุงโดยยกเลิก
มาตรฐานเดิมและกำหนดมาตรฐานนี้ขึ้นใหม่

มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้กำหนดขึ้นโดยใช้เอกสารต่อไปนี้เป็นแนวทาง

AS 2469-1989 Steel cylinders for compressed gases - Welded - 0.1 kg to 11 kg

AS 2470-1995 Steel cylinders for compressed gases - Welded - 11 kg to 150 kg

Compressed Gas Standards for Welding on Thin Walled Steel Cylinders

Association (CGA)

Pamphlet C-3-1986

มอก.151-2539 การใช้และการซ่อมบำรุงถังก๊าซปิโตรเลียมเหลว

มอก.159-2518 เกลียวเมตริกไอเอสไอสำหรับงานทั่วไป และขนาดที่เลือกสำหรับหมุดเกลียว
สลักเกลียวและน๊อตเกลียว

มอก.244 การทดสอบเหล็กและเหล็กกล้า

เล่ม 4-2525 เล่ม 4 การทดสอบเหล็กกล้าโดยการดึง (ทั่วไป)

เล่ม 5-2525 เล่ม 5 การทดสอบเหล็กกล้าผ่านบางโดยการดึง

เล่ม 12-2525 เล่ม 12 การทดสอบเหล็กกล้าผ่านบางและแผ่นแถบโดยการตัดโค้ง

มอก.255-2521 กลอุปกรณ์นิรภัยแบบระบายของถังก๊าซ

มอก.339 เกณฑ์ความคลาดเคลื่อนของเกลียวเมตริกไอเอสไอสำหรับงานทั่วไป

เล่ม 1-2523 เล่ม 1 หลักเกณฑ์และข้อมูลเบื้องต้น

เล่ม 2-2523 เล่ม 2 ชีตจำกัดของขนาดสำหรับเกลียวในและเกลียวนอกคุณภาพปานกลาง

เล่ม 3-2523 เล่ม 3 ความเบี่ยงเบนในการทำเกลียว

คณะกรรมการมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมได้พิจารณามาตรฐานนี้แล้ว เห็นสมควรเสนอรัฐมนตรีประกาศตาม
มาตรา 15 แห่งพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ. 2511

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา (3) และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

ฉบับที่ 2239 (พ.ศ. 2540)

ออกตามความในพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

พ.ศ.2511

เรื่อง ยกเลิกและกำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

ดังก๊าซปิโตรเลียมเหลว (ยกเลิกและกำหนด)

โดยที่เป็นการสมควรปรับปรุงมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ดังก๊าซปิโตรเลียมเหลว มาตรฐานเลขที่ มอก.27-2528

อาศัยอำนาจตามความในมาตรา 15 แห่งพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ. 2511 รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรมออกประกาศยกเลิกประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม ฉบับที่ 904 (พ.ศ.2528) ออกตามความในพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ.2511 เรื่อง กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ดังก๊าซปิโตรเลียมเหลว ลงวันที่ 24 พฤษภาคม พ.ศ.2528 และออกประกาศกำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ดังก๊าซปิโตรเลียมเหลว มาตรฐานเลขที่ มอก.27-2540 ขึ้นใหม่ ดังมีรายการละเอียดต่อท้ายประกาศนี้

ทั้งนี้ ให้มีผลเมื่อพ้นกำหนด 150 วัน นับแต่วันที่ประกาศในราชกิจจานุเบกษา เป็นต้นไป

ประกาศ ณ วันที่ 17 มีนาคม พ.ศ.2540

กร ทัพพะรังสี

รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม

มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

ถังก๊าซปิโตรเลียมเหลว

1. ขอบข่าย

- 1.1 มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้กำหนด แบบ วัสดุ ส่วนประกอบและการทำ คุณลักษณะที่ต้องการ เครื่องหมายและฉลาก การชักตัวอย่างและเกณฑ์ตัดสิน การทดสอบ และการใช้และการซ่อมบำรุงถังก๊าซปิโตรเลียมเหลวแบบมีตะเข็บชนิดเชื่อมด้วยอาร์กไฟฟ้า ความจุตั้งแต่ 1 ลูกบาศก์เดซิเมตร ถึงไม่เกิน 500 ลูกบาศก์เดซิเมตร
- 1.2 มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ไม่ครอบคลุมถังก๊าซปิโตรเลียมเหลวสำหรับเครื่องยนต์สันดาปภายใน
- 1.3 ข้อกำหนดในมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ไม่รวมข้อกำหนดเกณฑ์คุณภาพของลิ้น อุปกรณ์นิรภัยและอุปกรณ์อื่น ๆ ที่ต้องใช้ประกอบเพื่อการบรรจุและการใช้ก๊าซ ซึ่งจะได้กำหนดไว้ในมาตรฐานเรื่องนั้น ๆ

2. บทนิยาม

ความหมายของคำที่ใช้ในมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ มีดังต่อไปนี้

- 2.1 ก๊าซปิโตรเลียมเหลว (liquefied petroleum gas) ซึ่งต่อไปในมาตรฐานนี้จะเรียกว่า “ก๊าซ” หมายถึง ก๊าซไฮโดรคาร์บอนเหลวดังต่อไปนี้ได้อย่างหนึ่งหรือหลายอย่างผสมกันเป็นส่วนใหญ่
 - โพรเพน (propane)
 - โพรพีน (propene)
 - บิวเทน (butane)
 - บิวทีน (butene)
- 2.2 ถังก๊าซปิโตรเลียมเหลว ซึ่งต่อไปในมาตรฐานนี้จะเรียกว่า “ถัง” หมายถึง ภาชนะสำหรับบรรจุก๊าซปิโตรเลียมเหลว
- 2.3 น้ำหนักถังเปล่า หมายถึง น้ำหนักของตัวถัง รวมทั้งส่วนอื่น ๆ ซึ่งเชื่อมหรือติดตั้งอยู่กับถังและลิ้น (valve) ซึ่งขันเกลียวติดกับถังไว้เป็นประจำ แต่ไม่รวมถึงฝาครอบลิ้น (valve protection cap) หรือจุกอุดลิ้น (plug) ทั้งนี้ น้ำหนักถังที่ซึ่งได้จริงจะคลาดเคลื่อนจากน้ำหนักถังที่ระบุไม่เกินร้อยละ 1 โดยบอกเป็นเลขนัยสำคัญ 3 ตำแหน่งของกิโลกรัม เช่น ถังระบุ 10.2 กิโลกรัม ต้องชั่งได้ 10.1 ถึง 10.3 กิโลกรัม
- 2.4 ความจุ (capacity) หมายถึง ความจุของถังคิดจากปริมาตรของน้ำเต็มถัง เป็นลูกบาศก์เดซิเมตร โดยบอกเป็นเลขนัยสำคัญ 3 ตำแหน่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา⁻¹และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 2.5 ความดันใช้งานสูงสุด (maximum working pressure, WP) หมายถึง ความดันที่ใช้ในการคำนวณออกแบบถัง
 - 2.6 ความดันทดสอบ (test pressure, TP) หมายถึง ความดันที่ใช้ทดสอบถัง ซึ่งเท่ากับ 2 เท่าของความดันใช้งานสูงสุด
 - 2.7 ความหนาของผนังถัง หมายถึง ความหนาต่ำสุดของส่วนรูปทรงกระบอก เป็นมิลลิเมตร โดยให้บอกละเอียดถึงทศนิยม 2 ตำแหน่ง
 - 2.8 การทดสอบเฉพาะแบบ หมายถึง การทดสอบถังต้นแบบเพื่อตรวจสอบว่าเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนดสำหรับการทดสอบเฉพาะแบบหรือไม่
- หมายเหตุ** กรณีที่ถังต้นแบบได้รับการรับรองการทดสอบเฉพาะแบบแล้ว ถือนำถังอื่นที่มีแบบและความจุเดียวกัน ผลิตด้วยวัสดุอย่างเดียวกัน ด้วยกรรมวิธีเดียวกัน ได้รับความรับรองการทดสอบเฉพาะแบบด้วย

3. แบบ

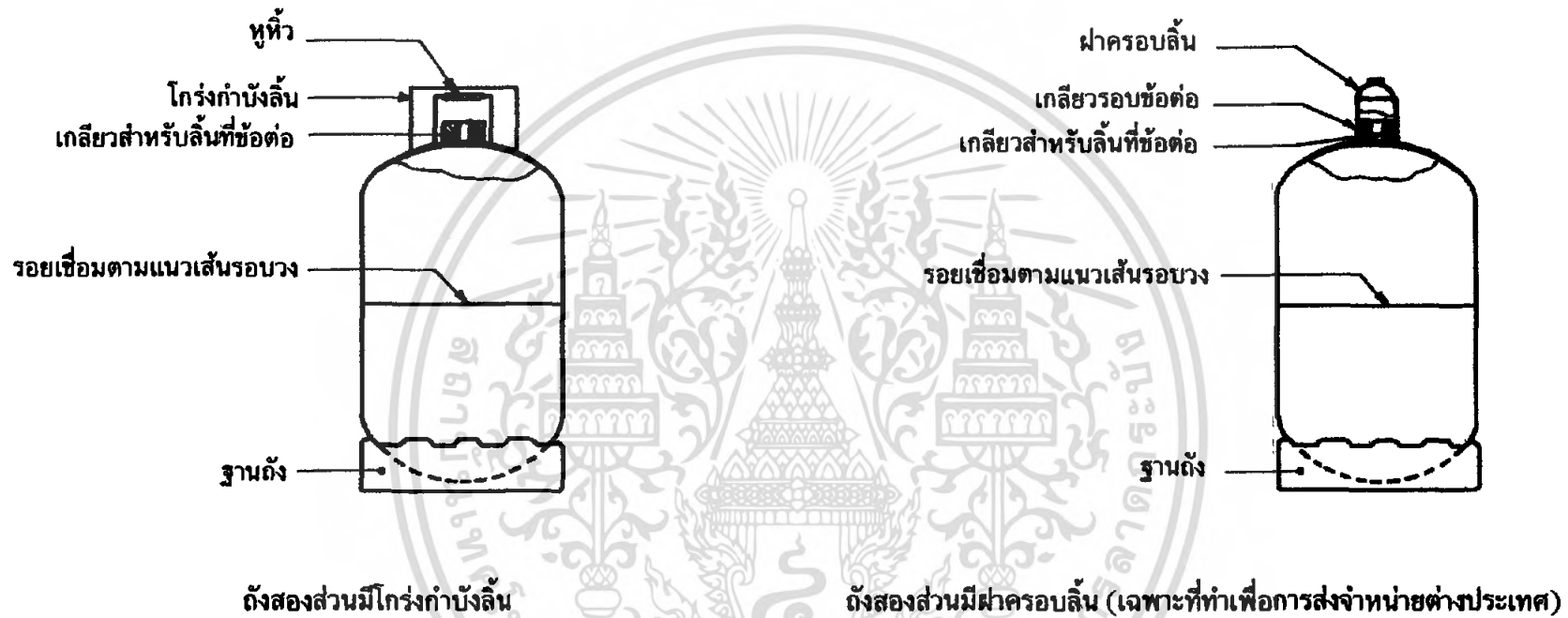
ดังตามมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ มี 2 แบบ คือ

- 3.1 **ถังสองส่วน**
ประกอบด้วยส่วนหัวและส่วนก้น แต่ละส่วนทำด้วยเหล็กกล้าอินเดียว เมื่อนำมาเชื่อมประกอบเข้าด้วยกันแล้ว จะมีรอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวงได้ 1 รอย (รูปที่ 1)
- 3.2 **ถังสามส่วน**
ประกอบด้วยส่วนหัว ส่วนกลางรูปทรงกระบอก และส่วนก้น โดยส่วนหัวและส่วนก้นแต่ละส่วนทำด้วยเหล็กกล้าอินเดียว และส่วนกลางเชื่อมประกอบกันเป็นถัง จะมีรอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวงได้ 2 รอย สำหรับส่วนกลางหากทำด้วยเหล็กแผ่นม้วน ให้มีรอยเชื่อมได้ 1 รอย เป็นเส้นตรงขนานไปกับแนวแกนของถัง (รูปที่ 2)

4. วัสดุ ส่วนประกอบและการทำ

- 4.1 **วัสดุ**
 - 4.1.1 วัสดุที่ใช้ทำตัวถัง ต้องเป็นเหล็กกล้าเนื้อแน่น (killed steel) คุณภาพดีและสม่ำเสมอ
 - 4.1.2 เหล็กกล้าที่ใช้ทำตัวถังมี 3 ชั้นคุณภาพ และต้องมีส่วนประกอบทางเคมีเมื่อวิเคราะห์จากเบ้า (ladle analysis) ตามตารางที่ 1 และสมบัติทางกลตามตารางที่ 3
การวิเคราะห์ส่วนประกอบทางเคมีให้ใช้วิธีวิเคราะห์ทางเคมีทั่วไปหรือวิธีอื่นที่ให้ผลเทียบเท่า การทดสอบสมบัติทางกลให้ปฏิบัติตาม มอก.244 เล่ม 5
 - 4.1.3 เหล็กกล้าที่ใช้ทำข้อต่อ โกร่งกำบังลิ้น และฐานถัง ต้องเป็นไปตามที่กำหนดในข้อ 4.1.2 หรือมีส่วนประกอบทางเคมีตามเกณฑ์ต่อไปนี้
 - คาร์บอน ไม่เกินร้อยละ 0.25
 - แมงกานีส ไม่เกินร้อยละ 0.60
 - ฟอสฟอรัส ไม่เกินร้อยละ 0.045
 - กำมะถัน ไม่เกินร้อยละ 0.05
 - 4.1.4 เหล็กกล้าที่ใช้ทำตัวถัง ต้องไม่มีรอยต่อ (seam) รอยแตก ร้าว รอยแยกเป็นชั้น ๆ หรือรอยตำหนิอื่น ๆ อันอาจทำให้เกิดผลเสียขึ้นได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา⁻² และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ถังสองส่วนมีโครงกำบังลิ้น

ถังสองส่วนมีฝาครอบลิ้น (เฉพาะที่ทำเพื่อการส่งจำหน่ายต่างประเทศ)

รูปที่ 1 ถังสองส่วนมีโครงกำบังลิ้น และถังสองส่วนมีฝาครอบลิ้น(เฉพาะที่ทำเพื่อการส่งจำหน่ายต่างประเทศ)

(ข้อ 3.1)



ถังสามส่วนมีโกร่งกำบังลิ้น

ถังสามส่วนมีฝาครอบลิ้น (เฉพาะที่ทำเพื่อการส่งจำหน่ายต่างประเทศ)

รูปที่ 2 ถังสามส่วนมีโกร่งกำบังลิ้น และถังสามส่วนมีฝาครอบลิ้น(เฉพาะที่ทำเพื่อการส่งจำหน่ายต่างประเทศ)

(ข้อ 3.2)

ตารางที่ 1 ส่วนประกอบทางเคมีของเหล็กกล้าที่ใช้ทำตัวถังเมื่อวิเคราะห์จากเป้า
(ข้อ 4.1.2)

| ส่วนประกอบทางเคมี | ชั้นคุณภาพ | | |
|-------------------------------|------------|------|---------------|
| | 1 | 2 | 3 |
| คาร์บอน ร้อยละ ไม่เกิน | 0.20 | 0.20 | 0.20 |
| แมงกานีส ร้อยละ ไม่เกิน | 0.60 | 1.20 | 1.50 |
| ซิลิคอน ร้อยละ ไม่เกิน | 0.30 | 0.35 | 0.30 |
| กำมะถัน ร้อยละ ไม่เกิน | 0.05 | 0.04 | 0.04 |
| ฟอสฟอรัส ร้อยละ ไม่เกิน | 0.05 | 0.04 | 0.04 |
| ไนโอเบียม (โคลัมเบียม) ร้อยละ | - | - | 0.01 ถึง 0.04 |

หมายเหตุ หากวิเคราะห์จากผลิตภัณฑ์ ปริมาณธาตุต่างๆ ยอมให้แตกต่างจากที่กำหนดในตารางที่ 1 ได้ตามตารางที่ 2

ตารางที่ 2 ความคลาดเคลื่อนของส่วนประกอบทางเคมีเมื่อวิเคราะห์จากผลิตภัณฑ์
(ตารางที่ 1)

| ส่วนประกอบทางเคมี | ค่าที่กำหนดตามตารางที่ 1 ร้อยละ | ความคลาดเคลื่อน ร้อยละ |
|------------------------|---------------------------------|------------------------|
| คาร์บอน | ไม่เกิน 0.20 | 0.03 |
| แมงกานีส | ไม่เกิน 0.60 | 0.03 |
| | เกิน 0.60 ถึง 1.50 | 0.04 |
| ซิลิคอน | ไม่เกิน 0.30 | 0.03 |
| | เกิน 0.30 ถึง 0.35 | 0.05 |
| กำมะถัน | ทุกค่า | 0.01 |
| ฟอสฟอรัส | ทุกค่า | 0.01 |
| ไนโอเบียม (โคลัมเบียม) | ทุกค่า | 0.01 |

ตารางที่ 3 สมบัติทางกลของเหล็กกล้าที่ใช้ทำตัวถัง
(ข้อ 4.1.2 ข้อ 5.8.1 ข้อ 5.8.2(1) ข้อ 5.8.3.1 ข้อ 5.9.3(2) และข้อ 8.6.2)

| ชั้นคุณภาพ | ความต้านแรงดึง
ต่ำสุด
เมกะพาสคัล | ความต้านแรงดึง
ที่จุดคราก
ต่ำสุด
เมกะพาสคัล | ความยืด
ร้อยละ | การตัดโค้ง ¹⁾
มิลลิเมตร |
|------------|----------------------------------------|------------------------------------------------------|-------------------|---------------------------------------|
| 1 | 402 | 255 | 28 | 2a |
| 2 | 440 | 300 | 24 | 3a |
| 3 | 490 | 340 | 20 | 3a |

หมายเหตุ 1) หมายถึง ระยะระหว่างผิวของชั้นทดสอบที่ตัดขนานกัน เมื่อ a คือความหนาของชั้นทดสอบที่กำหนดไว้ บริเวณผิวด้านนอกของชั้นทดสอบเมื่อตัดแล้วต้องไม่ปรากฏรอยแตกกร้าว

4.2 ส่วนประกอบและการทำ

4.2.1 ข้อต่อ

4.2.1.1 ดั้งทั้งสองแบบต้องมีข้อต่อสำหรับใส่ลิ้น เชื่อมกับส่วนหัวของดั่งอย่างแน่นหนาและก๊าซรั่วซึมไม่ได้ การทดสอบให้ทำโดยการตรวจพินิจ

4.2.1.2 เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของข้อต่อทั้งหมดบนหัวดั่ง เมื่อรวมกันแล้วต้องไม่เกินครึ่งหนึ่งของเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของดั่ง และเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของข้อต่อแต่ละข้อต่อต้องไม่น้อยกว่า

(1) 1.3 เท่าของเส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่ของเกลียวในของข้อต่อ หรือ

(2) เส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่ของเกลียวในของข้อต่อ บวก 6 มิลลิเมตร แล้วแต่ค่าใดจะมากกว่า การทดสอบให้ทำโดยการวัด

4.2.1.3 เกลียวสำหรับลิ้นต้องเรียบร้อย เป็นแบบเกลียวเรียวหรือเกลียวขนานตามตารางที่ 4 และภาคผนวก ก.

การทดสอบให้ทำโดยการวัด

4.2.1.4 เกลียวรอบข้อต่อสำหรับฝาครอบลิ้นเป็นแบบเกลียวขนานตามตารางที่ 4 และภาคผนวก ก. การทดสอบให้ทำโดยการวัด

4.2.2 ลิ้น

ลิ้นที่นำมาใช้กับดั่งต้องเป็นไปตามมาตรฐานที่ยอมรับกันว่ามีความปลอดภัยพอเพียง และมีเกลียวชนิดและขนาดเดียวกับข้อต่อ และต้องมีกลอุกรณ์นิรภัยที่เป็นไปตาม มอก.255

ตารางที่ 4 ขนาดระบุ ความจุของถัง ชื่อขนาดเกลียวสำหรับลิ้น และชื่อขนาดเกลียวรอบข้อต่อ
(ข้อ 4.2.1.3 และข้อ 4.2.1.4)

| ขนาดระบุ ¹⁾
กิโลกรัม | ความจุ
ลูกบาศก์เดซิเมตร | ชื่อขนาดเกลียว
สำหรับลิ้น ²⁾ | ชื่อขนาดเกลียว
รอบข้อต่อ |
|------------------------------------|----------------------------|--------------------------------------------|-----------------------------|
| 0.5 | 1.0 ถึงน้อยกว่า 2.4 | | |
| 1 | 2.4 ถึงน้อยกว่า 4.0 | 0.6-14 | |
| 1.5 | 4.0 ถึงน้อยกว่า 4.8 | 0.715-14 | |
| 2 | 4.8 ถึงน้อยกว่า 6.0 | $\frac{3}{4}$ -14 NGT | |
| 2.5 | 6.0 ถึงน้อยกว่า 7.2 | หรือ | |
| 3 | 7.2 ถึงน้อยกว่า 9.2 | M-22 X 1.25 | |
| 4 | 9.2 ถึงน้อยกว่า 11.9 | | |
| 5 | 11.9 ถึงน้อยกว่า 26.2 | | |
| 12 | 26.2 ถึงน้อยกว่า 30.5 | W 28.8 X $\frac{1}{14}$ | |
| 13.5 | 30.5 ถึงน้อยกว่า 35.5 | หรือ | |
| 15 | 35.5 ถึงน้อยกว่า 54.0 | $\frac{3}{4}$ -14 NGT | |
| 25 | 54.0 ถึงน้อยกว่า 108.0 | | |
| 50 | 108.0 ถึงน้อยกว่า 454.0 | | W 80-11 |
| 200 | 454.0 ถึงน้อยกว่า 500.0 | $1\frac{1}{4}$ - 11.5 NGT | |

หมายเหตุ 1) ขนาดระบุของถังกำหนดขึ้นตามน้ำหนักเป็นกิโลกรัมของก๊าซที่จะบรรจุ

2) รูปหน้าข้างมาตรฐาน (basic profile) และขนาดมาตรฐาน (basic size) ของเกลียว ให้เป็นไปตามภาคผนวก ก.

4.2.3 โกร่งกำบังลิ้น ฝาครอบลิ้น และจุกอุดลิ้น
เพื่อความปลอดภัยและสะดวกในการขนส่ง ถังต้องมีโกร่งกำบังลิ้น ฝาครอบลิ้น หรือจุกอุดลิ้น อย่างใดอย่างหนึ่ง ดังนี้

4.2.3.1 โกร่งกำบังลิ้น

- (1) ต้องทำด้วยเหล็กกล้า หนาไม่น้อยกว่าความหนาต่ำสุดของผนังถังที่ออกแบบไว้ แข็งแรงพอที่จะป้องกันลิ้นมิให้ถูกกระทบกระแทกในระหว่างการขนส่งหรือใช้งาน และพอที่จะรับน้ำหนักได้ไม่น้อยกว่า 5 เท่าของน้ำหนักถังเมื่อมีก๊าซบรรจุเต็มตามการบรรจุก๊าซที่กำหนดในมอก.151 โดยถังยังคงอยู่ในสภาพเดิม กับมีหูหิ้วที่หิ้วได้อย่างปลอดภัยเมื่อบรรจุก๊าซเต็มถึงการทดสอบให้ทำโดยการใส่น้ำหนักบนโกร่งกำบังลิ้นและการตรวจพินิจ
- (2) ต้องมีขอบมนเรียบ และอยู่ในแนวระนาบ มีขนาดกว้างพอที่จะสอดรับกับฐานถังขนาดเดียวกัน และเมื่อนำถังขนาดเดียวกันมาตั้งซ้อนกัน กันตั้งต้องอยู่ห่างจากลิ้นไม่น้อยกว่า 5 มิลลิเมตร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา⁷ และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สำหรับดัดที่มีความจุ 1 ถึง 10 ลูกบาศก์เดซิเมตร และไม่น้อยกว่า 10 มิลลิเมตรสำหรับ
ดัดที่มีความจุเกิน 10 ถึง 500 ลูกบาศก์เดซิเมตร
การทดสอบให้ทำโดยการวัดและการตรวจพินิจ

4.2.3.2 ฝาครอบลิ้น(เฉพาะดัดที่ทำเพื่อการส่งจำหน่ายต่างประเทศ) ต้องแข็งแรงพอที่จะป้องกันลิ้นมิให้ถูก
กระทบกระแทกในระหว่างการขนส่ง ที่ฝาครอบลิ้นต้องมีช่องสำหรับระบายอากาศด้วย
การทดสอบให้ทำโดยการตรวจพินิจ

4.2.3.3 จุกอุดลิ้น ให้ใช้ได้กรณีที่ใช้ลิ้นเป็นแบบฝังจมในตัวดัด และดัดมีความจุไม่เกิน 10 ลูกบาศก์เดซิเมตร
การทดสอบให้ทำโดยการตรวจพินิจ

4.2.4 ฐานดัด

4.2.4.1 ฐานดัด ต้องทำด้วยเหล็กกล้าหนาไม่น้อยกว่าความหนาต่ำสุดของผนังดัดที่ออกแบบไว้ เชื่อมติดกับ
ส่วนกันของดัดให้อยู่ต่ำกว่ารอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวงไม่น้อยกว่า 15 มิลลิเมตร ต้องมีรูตรง
ที่ต่ำสุดของส่วนโค้งเพื่อไม่ให้น้ำขังด้วย และให้มีช่องระบายอากาศระหว่างตัวดัดกับฐานดัด ซึ่งเชื่อม
ติดแน่นกับตัวดัดเป็นช่วง ๆ มีระยะห่างเท่า ๆ กันตามเส้นรอบวง รอยเชื่อมนี้ต้องมีความยาวรวมกัน
ไม่น้อยกว่าร้อยละ 25 ของเส้นรอบวงตัวดัดที่มีความจุเกิน 10 ถึง 500 ลูกบาศก์เดซิเมตร ขอบล่าง
ของฐานดัดที่สัมผัสกับพื้นต้องม้วนโค้งเข้าด้านในเป็นรูปครึ่งวงกลมหรือคล้ายคลึงกัน เพื่อความ
สะดวกและปลอดภัยในการขนส่ง
การทดสอบให้ทำโดยการตรวจพินิจ

4.2.4.2 เมื่อเชื่อมฐานดัดติดกับตัวดัดแล้ว ตัวดัดจะเอียงจากแนวตั้งได้ไม่เกิน 1 องศา
การทดสอบให้ทำโดยการวัด

4.2.4.3 เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของฐานดัดและระยะห่างจากกันดัดถึงพื้น ให้เป็นไปตามตารางที่ 5
การทดสอบให้ทำโดยการวัด

ตารางที่ 5 เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของฐานดัด และระยะห่างจากกันดัดถึงพื้น
(ข้อ 4.2.4.3)

| ความจุ
ลูกบาศก์เดซิเมตร | เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอก
ของฐานดัด
ต่ำสุด
มิลลิเมตร | ระยะห่าง
จากกันดัดถึงพื้น
ต่ำสุด
มิลลิเมตร |
|----------------------------|-------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------|
| 1.0 ถึง 11.0 | 0.8 D | 3 |
| เกิน 11.0 ถึง 40.0 | 0.8 D | 12 |
| เกิน 40.0 ถึง 500 | D | 12 |

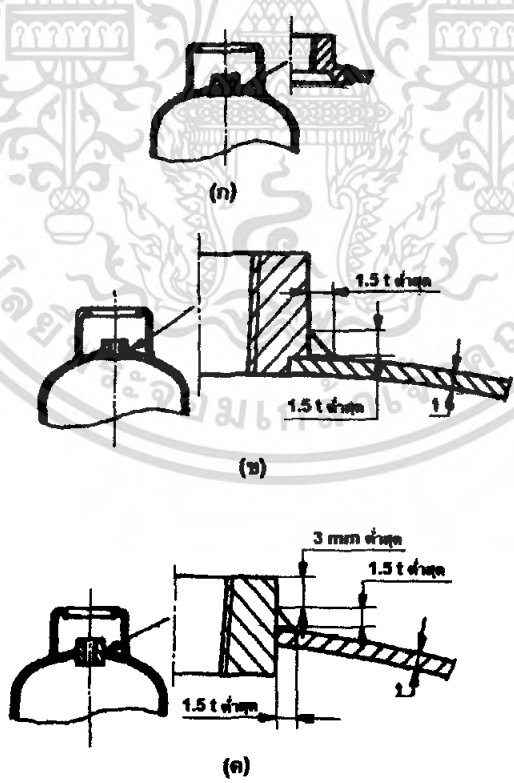
หมายเหตุ D หมายถึง เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของดัด

4.2.5 การเชื่อม

4.2.5.1 ก่อนเชื่อมประกอบส่วนต่าง ๆ ของตัวดัดเข้าด้วยกัน ให้ตรวจข้อบกพร่องต่าง ๆ ที่ผิวเหล็กทั้งภายใน
และภายนอกดัด ตรวจสอบความกลมของผนังดัดส่วนรูปทรงกระบอก ความโค้งของผนังดัดส่วนหัวและ

ส่วนกัน และความเรียบร้อยพอดีของส่วนที่จะนำมาเชื่อมต่อ ผู้ทำต้องใช้อิฐตรวจสอบที่แน่ใจได้ว่าผนังถังหนาสม่ำเสมอ และไม่มีบริเวณใดหนาน้อยกว่าที่คำนวณออกแบบไว้

- 4.2.5.2 การเชื่อมตามแนวขนานไปกับแนวแกนของถัง สำหรับส่วนรูปทรงกระบอกของถังสามส่วนให้เชื่อมแบบต่อชน (butt joint) ด้วยอาร์กไฟฟ้า โดยเครื่องเชื่อมที่มีระบบป้อนลวดเชื่อมโดยอัตโนมัติกับทั้งจะต้องมีที่บังคับแนวเชื่อม รอยเชื่อมต้องหลอมละลายสม่ำเสมอติดกันแน่นหนาตลอดแนว ไม่มีรอยเว้าแหว่งของเนื้อเหล็ก ผนังถังไม่มีรอยเกยหรือรอยกินลึก (undercut) ตามรอยตะเข็บเชื่อม แผ่นเหล็กผนังถังที่นำมาเชื่อมแบบต่อชนนี้ต้องไม่เหลื่อมกันมากกว่า 1 ใน 6 ของความหนาของผนังถังหรือ 0.8 มิลลิเมตร แล้วแต่ค่าใดจะน้อยกว่า ถ้าผนังถังหนาไม่มากกว่า 3.2 มิลลิเมตร รอยชนจะต้องแนบสนิทติดกัน ดังที่ผนังหนามากกว่า 3.2 มิลลิเมตร รอยชนต้องไม่ห่างกันมากกว่า 0.8 มิลลิเมตร ขนาดของส่วนหัว ส่วนกันและตัวถังเมื่อประกอบก่อนเชื่อมต้องสวมเข้าด้วยกันได้พอดี
- 4.2.5.3 การเชื่อมตามแนวเส้นรอบวงในการประกอบส่วนต่าง ๆ ของตัวถังเข้าด้วยกัน ให้เชื่อมแบบชนเกย (joggle butt joint) หรือแบบเกย (lap joint) ด้วยอาร์กไฟฟ้าโดยเครื่องเชื่อมที่มีระบบป้อนลวดเชื่อมโดยอัตโนมัติ และมีที่บังคับแนวเชื่อม รอยเชื่อมต้องหลอมละลายสม่ำเสมอติดกันแน่นหนาตลอดแนว ไม่มีรอยเว้าแหว่งของเนื้อเหล็ก ผนังถังไม่มีรอยเกยหรือรอยกินลึกตามรอยตะเข็บเชื่อม มีระยะเกยไม่น้อยกว่า 4 เท่าของความหนาของผนังถังที่คำนวณออกแบบไว้
- 4.2.5.4 การเชื่อมข้อต่อเข้ากับผนังถังให้เป็นไปตามรูปที่ 3 แบบใดแบบหนึ่งดังต่อไปนี้



t คือ ความหนาของเหล็ก

รูปที่ 3 การเชื่อมข้อต่อเข้ากับผนังถัง

(ข้อ 4.2.5.4)

- 4.2.5.5 การเชื่อมส่วนประกอบอื่น ๆ เข้ากับตัวถัง ให้เชื่อมเข้ากับส่วนหัวและส่วนกันของถังเท่านั้น ส่วนประกอบที่จะนำมาเชื่อมต้องเป็นเหล็กกล้าตามข้อ 4.1.3 สำหรับเชื่อมด้วยอาร์กไฟฟ้า หรือเป็นเหล็กกล้าตามข้อ 4.1.3 ยกเว้นคาร์บอนไม่เกินร้อยละ 0.15 สำหรับเชื่อมแบบความต้านทาน (resistance welding)
- 4.2.6 กรรมวิธีทางความร้อน
 - 4.2.6.1 ถังทุกใบหลังจากขึ้นรูปและเชื่อมส่วนต่าง ๆ แล้ว รวมทั้งถังที่มีการซ่อมแซมรอยเชื่อม ก่อนทดสอบความทนความดันให้นำไปผ่านกรรมวิธีทางความร้อน โดยทำถังให้ร้อนขึ้นอย่างสม่ำเสมอด้วยวิธีที่เหมาะสมจนอุณหภูมิสูงกว่า 600 องศาเซลเซียส จากนั้นนำถังไปฝังไว้ให้เย็นในสถานที่ซึ่งไม่มีลมโกรก
 - 4.2.6.2 ในกรณีที่มีการเชื่อมชิ้นส่วนอื่น ๆ ซึ่งทำด้วยเหล็กชนิดที่เชื่อมได้และมีส่วนประกอบของคาร์บอนต่ำ ติดเพิ่มเข้ากับส่วนประกอบที่เชื่อมติดกับส่วนหัวหรือส่วนกันของถังซึ่งได้ผ่านกรรมวิธีทางความร้อนเรียบร้อยแล้ว ไม่จำเป็นต้องนำถังนั้นไปผ่านกรรมวิธีทางความร้อนข้างต้นซ้ำอีก ถ้าการเชื่อมดังกล่าวนี้ไม่ทำให้เนื้อเหล็กส่วนใดของตัวถังมีอุณหภูมิสูงกว่า 200 องศาเซลเซียส
- 4.2.7 การทำความสะอาด
 - ถังทุกใบก่อนส่งจำหน่าย ให้ทำความสะอาดภายในแล้วทำให้แห้งด้วยอากาศหรือไนโตรเจน หรือความร้อนไม่เกิน 200 องศาเซลเซียส
 - ในกรณีที่ถังไม่มีลิ้นประกอบไว้ รุขต่อสำหรับสลักต้องอุดด้วยจุกหรือวัสดุที่ไม่ดูดความชื้นเพื่อป้องกันไม่ให้เกลียวชำรุด และเพื่อป้องกันความชื้น

5. คุณลักษณะที่ต้องการ

- 5.1 ความดันที่ใช้ในการคำนวณออกแบบถัง ต้องไม่น้อยกว่า 1.65 เมกะพาสคัล
- 5.2 ลักษณะทั่วไป
 - ถังต้องไม่มีส่วนที่แหลมคม อันอาจเป็นอันตรายต่อบุคคลหรือทรัพย์สิน
 - การทดสอบให้ทำโดยการตรวจพินิจ
- 5.3 ความยาว
 - 5.3.1 ถังที่มีความจุ 1 ถึง 10 ลูกบาศก์เดซิเมตร ต้องยาวไม่เกิน 3 เท่าของเส้นผ่านศูนย์กลางของถัง
 - 5.3.2 ถังที่มีความจุเกิน 10 ถึง 500 ลูกบาศก์เดซิเมตร ต้องยาวไม่เกิน 4 เท่าของเส้นผ่านศูนย์กลางของถัง
- 5.4 ความหนาผนังถัง
 - 5.4.1 ถังที่มีเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกตั้งแต่ 150 มิลลิเมตรขึ้นไป ความหนาผนังถังส่วนรูปทรงกระบอกที่วัดได้ ต้องไม่น้อยกว่าที่ผู้ทำระบุไว้ และไม่น้อยกว่า
 - 1.75 มิลลิเมตร สำหรับถังที่มีความจุ 1 ถึง 10 ลูกบาศก์เดซิเมตร
 - 2.0 มิลลิเมตร สำหรับถังที่มีความจุเกิน 10 ถึง 500 ลูกบาศก์เดซิเมตร
 - 5.4.2 ถังที่มีเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกน้อยกว่า 150 มิลลิเมตร ความหนาผนังถังส่วนรูปทรงกระบอกต้องไม่น้อยกว่าที่ผู้ทำระบุไว้ และไม่น้อยกว่า

1.0 มิลลิเมตร สำหรับถังที่มีเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกไม่เกิน 75 มิลลิเมตร

1.0 มิลลิเมตร บวกกับ 0.01 มิลลิเมตรต่อเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกที่เพิ่มขึ้นทุกๆ 1 มิลลิเมตร สำหรับถังที่มีเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกเกิน 75 มิลลิเมตร

5.4.3 ความหนาผนังถังส่วนหัวและส่วนก้น (t') ต้องไม่น้อยกว่าร้อยละ 90 ของความหนาผนังถังส่วนรูปทรงกระบอกตามที่ผู้ทำระบุไว้ในฉลาก

5.4.4 ในกรณีที่มีการตอกประทับตามข้อ 6.2 ที่บริเวณส่วนหัวของถัง ความหนาต่ำสุดของหัวถังต้องไม่น้อยกว่า 2.2 มิลลิเมตร

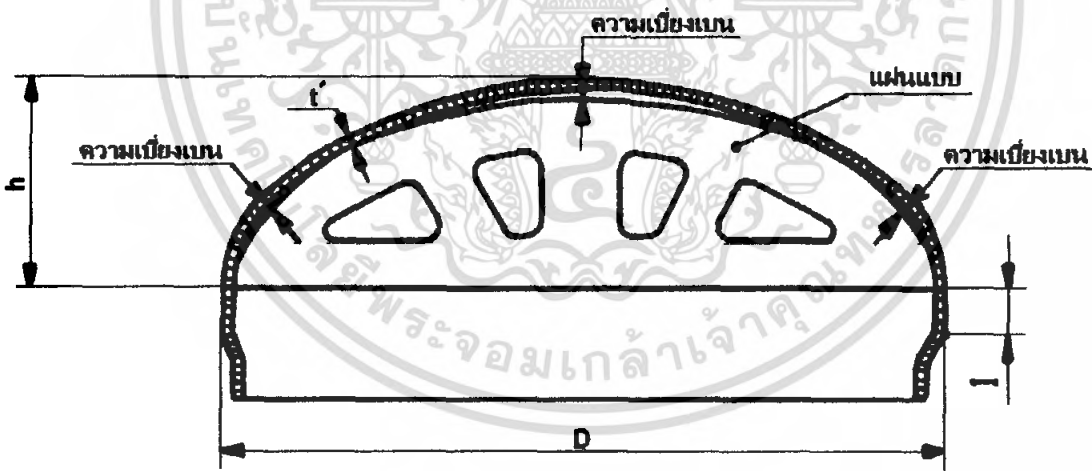
การทดสอบให้ปฏิบัติตามข้อ 8.2

5.5 ส่วนหัวหรือส่วนก้น

ส่วนหัวและส่วนก้นแต่ละส่วนต้องทำจากวัสดุชิ้นเดียวกัน มีลักษณะโค้งออกรับความดัน รูปโค้งนี้อาจเป็นลักษณะกึ่งทรงกลม (hemispherical) หรือกึ่งวงรี (semi-ellipsoidal) มีอัตราส่วนความสูงของหัวโค้ง (h) ต่อเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของถัง (D) ดังนี้ $\frac{1}{2} \geq \frac{h}{D} \geq \frac{1}{4}$ (ดูรูปที่ 4) และมีขนาดถูกต้องตามแผ่นแบบ (template) ที่ได้ออกแบบไว้สำหรับตรวจสอบด้านนอกหรือด้านใน ความเบี่ยงเบนจากแผ่นแบบที่จุดใด ๆ ให้มีได้ไม่เกินร้อยละ 1.25 ของเส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของถัง (ดูรูปที่ 4)

ความยาวของส่วนหัวและส่วนก้นที่เป็นรูปทรงกระบอก (l) ต้องไม่น้อยกว่า 4 เท่าของความหนาผนังถังส่วนรูปทรงกระบอก (t)

การทดสอบให้ปฏิบัติตามข้อ 8.3



รูปที่ 4 มิติส่วนหัวและส่วนก้น (ข้อ 5.5)

5.6 รอยเชื่อม

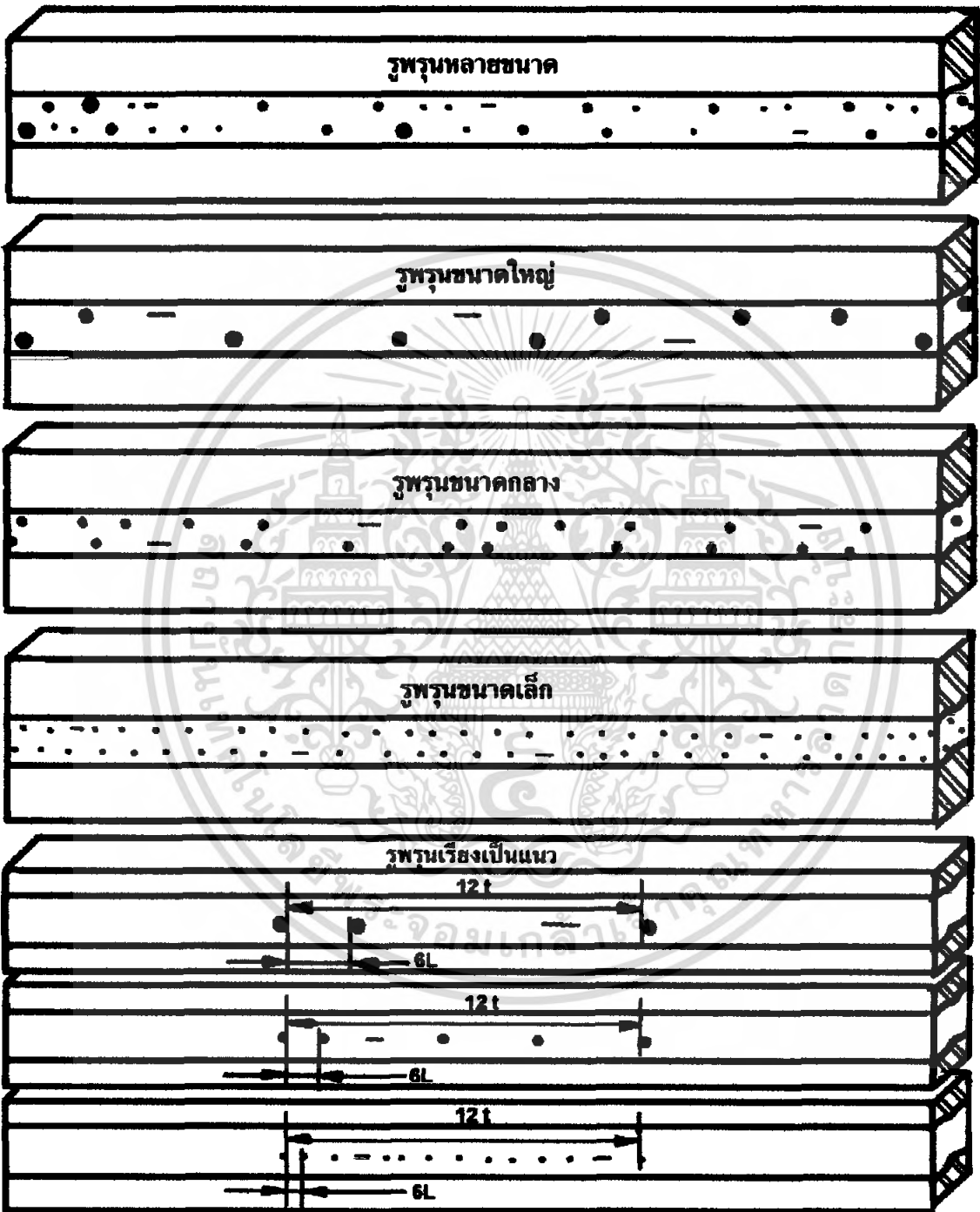
เมื่อนำถังไปตรวจสอบรอยเชื่อมด้วยรังสีตาม Compressed Gas Association (CGA) Pamphlet C-3 Standards for Welding on Thin Walled Steel Cylinders รอยเชื่อมต้องไม่มีข้อบกพร่องต่อไปนี้

5.6.1 รอยร้าว หรือบริเวณที่หลอมละลายไม่ทั่วถึง (incomplete fusion) หรือการเจาะซึมไม่เต็มและไม่ลึกพอ (incomplete penetration)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อที่ 11 และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

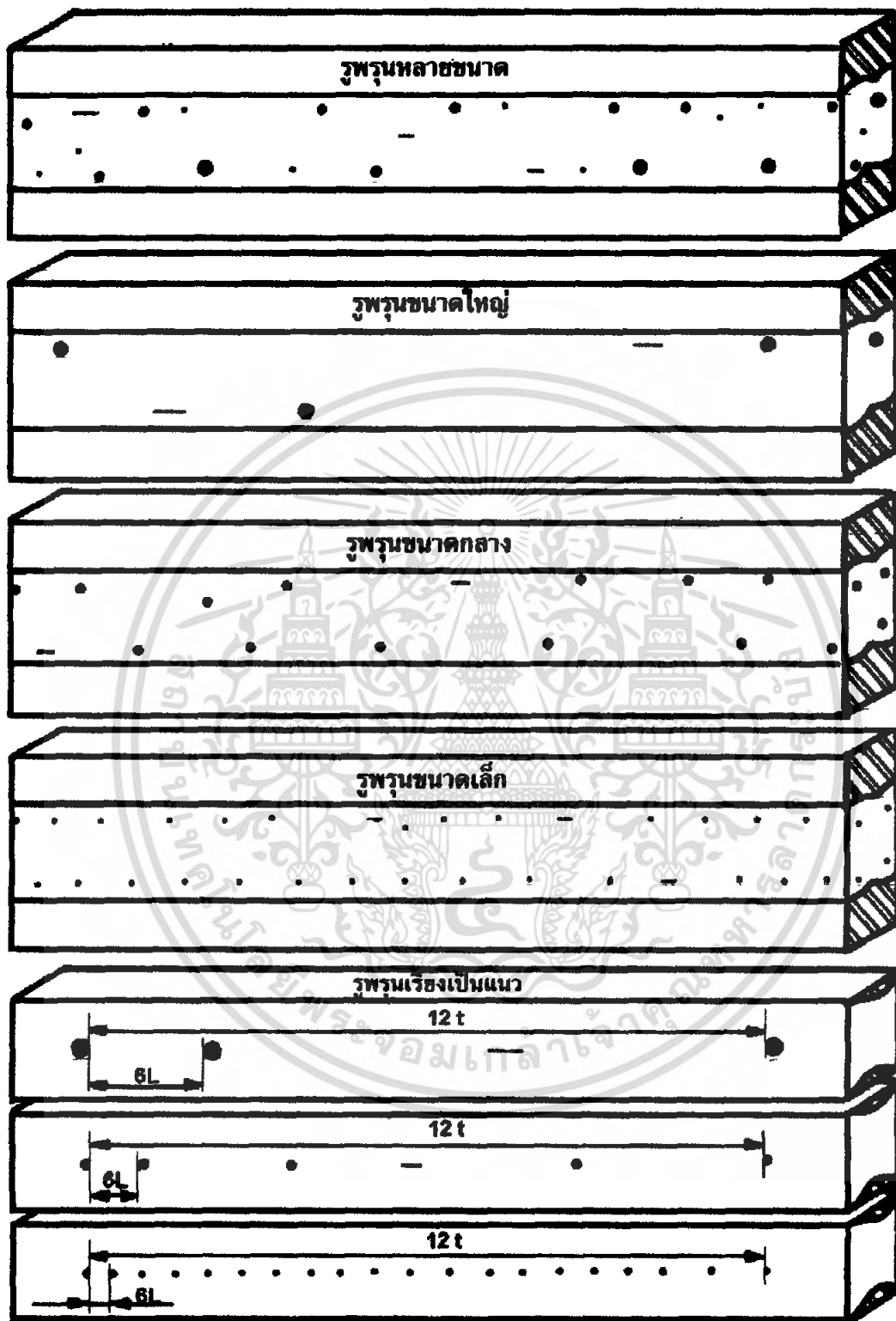
- 5.6.2 รูพรุนเดี่ยว (isolated porosity) หรือโพรง (cavity) หรือสารฝังใน (slag inclusion) ยาวเกิน 1 ใน 3 ของความหนาต่ำสุดของผนังถัง (t)
- 5.6.3 รูพรุน โพรงหรือสารฝังในที่มีขนาดเล็กกว่ารูพรุน โพรงหรือสารฝังในในข้อ 5.6.2 และอยู่ในแนวเดียวกันในระยะ 12 เท่าของความหนาต่ำสุดของผนังถัง (t) เมื่อนำเอามิติยาวที่สุดมารวมกันแล้วยาวเกินความหนาต่ำสุดของผนังถัง
- ระยะห่างระหว่างรูพรุน โพรงหรือสารฝังในน้อยกว่า 6 เท่าของขนาดรูพรุน โพรงหรือสารฝังในซึ่งมีมิติยาวที่สุด (L) ที่อยู่ในแนวเดียวกันนั้น
- ขีดจำกัดการยอมรับให้พิจารณาจากรูปที่ 5 และรูปที่ 6 ประกอบ
- 5.7 ความจุ
- เมื่อทดสอบโดยการใส่ น้ำแล้ว ต้องมีความจุไม่น้อยกว่าที่ระบุไว้ที่ฉลาก





รูปที่ 5 ข้อกำหนดการยอมรับรูปพรุน สำหรับความหนาผนังไม่เกิน 5 มิลลิเมตร
(ข้อ 5.6.3)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อที่-13 และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6 ชิดจำกัดการยอมรับรูปพรุนสำหรับความหนาผนังไม่เกิน 5 มิลลิเมตร ถึง 10 มิลลิเมตร (ข้อ 5.6.3)

5.8 สมบัติทางกล

5.8.1 สมบัติทางกลของเหล็กกล้าก่อนที่จะนำมาทำดัด

แผ่นเหล็กกล้าที่ใช้ทำตัวดัด เมื่อทดสอบตาม มอก.244 เล่ม 5 แล้ว สมบัติทางกลต้องเป็นไปตามที่กำหนดไว้ในตารางที่ 3

5.8.2 สมบัติทางกลของเหล็กกล้าเมื่อทำดัดแล้ว

ดัดที่แล้วเสร็จ เมื่อทดสอบตามข้อ 8.4.2.1 แล้ว

(1) การตัดโค้ง ให้เป็นไปตามตารางที่ 3

(2) ต้องมีความต้านแรงดึงไม่น้อยกว่าค่าสูงสุดที่คำนวณได้จากสูตรต่อไปนี้

$$T = \frac{6.25 D_i}{t^2}$$

และ
$$T = \frac{f}{0.60}, \quad f = \frac{P_h(D-t)}{2000 Jt}$$

หรือมีความต้านแรงดึงที่จุดคราก ไม่น้อยกว่า $\frac{f}{0.9}$ เมื่อ $f = \frac{P_h(D-t)}{2000 Jt}$

เมื่อ T คือ ความต้านแรงดึงของเหล็ก เป็นเมกะพาสคัล

D_i คือ เส้นผ่านศูนย์กลางภายในระบุ เป็นมิลลิเมตร

t คือ ความหนาของผนังดัด เป็นมิลลิเมตร

f คือ ความเค้นสูงสุดที่ยอมให้ เป็นเมกะพาสคัล ในกรณีใด ๆ ค่า f ต้องไม่เกิน 294 เมกะพาสคัล

P_h คือ ความดันทดสอบ เป็นกิโลพาสคัล

D คือ เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอก เป็นมิลลิเมตร

J คือ ประสิทธิภาพของรอยเชื่อม (ดูข้อ 5.6)

สำหรับถึงสองส่วน $J = 1.0$ เมื่อถึงผ่านการตรวจสอบด้วยรังสีเฉพาะแห่ง การตรวจสอบด้วยรังสีเฉพาะแห่งนี้ต้องครอบคลุมรอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวงอย่างน้อยข้างละ 75 มิลลิเมตรวัดจากรอยต่อของแนวเชื่อม และห่างจากแนวเชื่อมออกไปอย่างน้อยข้างละ 25 มิลลิเมตร (รูปที่ 7)

สำหรับถึงสามส่วน $J = 1.0$ เมื่อถึงทุกใบผ่านการตรวจสอบด้วยรังสีตลอดรอยเชื่อมตามแนวแกนและตามแนวเส้นรอบวง การตรวจสอบด้วยรังสีนี้ต้องครอบคลุมรอยเชื่อมตลอดแนวและห่างจากแนวเชื่อมออกไปอย่างน้อยข้างละ 25 มิลลิเมตร

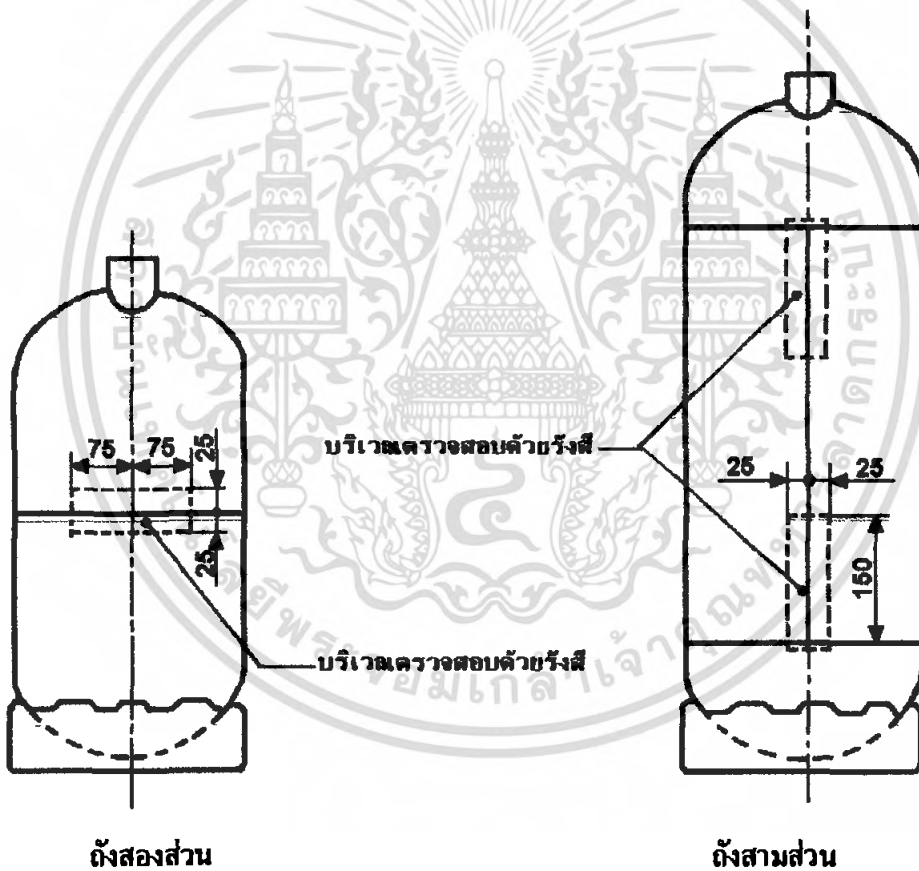
$J = 0.9$ เมื่อถึงผ่านการตรวจสอบด้วยรังสีเฉพาะแห่ง ดังนี้

(1) การตรวจสอบด้วยรังสีเฉพาะแห่งตามแนวแกน ต้องครอบคลุมรอยเชื่อมตามแนวแกน

อย่างน้อย 150 มิลลิเมตรวัดจากจุดตัด และห่างจากแนวเชื่อมออกไปอย่างน้อยข้างละ 25 มิลลิเมตร (ดูรูปที่ 7)

(2) การตรวจสอบด้วยรังสีเฉพาะแห่งตามแนวเส้นรอบวง ต้องครอบคลุมรอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวงอย่างน้อยข้างละ 75 มิลลิเมตร วัดจากรอยต่อของแนวเชื่อม และห่างจากแนวเชื่อมออกไปอย่างน้อยข้างละ 25 มิลลิเมตร (ดูรูปที่ 7)

(3) ความยึดให้แตกต่างจากตารางที่ 3 ได้ แต่ต้องไม่น้อยกว่าที่กำหนดไว้ในตารางที่ 6



หน่วยเป็นมิลลิเมตร

รูปที่ 7 การตรวจสอบด้วยรังสีเฉพาะแห่ง
(ข้อ 5.8.2(2))

ตารางที่ 6 ความยืดของเหล็กกล้าเมื่อทำด้างแล้ว
(ข้อ 5.8.2(3))

| ความต้านแรงดึง ¹⁾
เมกะพาสคัล | ความยืด
ต่ำสุด
ร้อยละ |
|--------------------------------------------|-----------------------------|
| น้อยกว่า 400 | 20 |
| 400 ถึงน้อยกว่า 450 | 19 |
| 450 ถึงน้อยกว่า 500 | 18 |
| 500 ถึงน้อยกว่า 550 | 17 |
| 550 ขึ้นไป | 16 |

หมายเหตุ 1) ค่าความต้านแรงดึงนี้ เป็นค่าที่ได้มาจากผลการทดสอบตามข้อ 8.4.2.1

5.8.3 สมบัติทางกลของรอยเชื่อม

5.8.3.1 ความต้านแรงดึงตามขวาง

เมื่อทดสอบตามข้อ 8.4.2.2(1) แล้ว ความต้านแรงดึงตามขวางต้องไม่น้อยกว่าร้อยละ 95 ของความต้านแรงดึงที่กำหนดในตารางที่ 3

5.8.3.2 การตัดโค้งตามขวาง

เมื่อทดสอบตามข้อ 8.4.2.2(2) แล้ว ขึ้นทดสอบต้องไม่ปรากฏรอยแตกกร้าว หรือข้อบกพร่องอื่น ๆ ที่ผิวของรอยเชื่อมเกิน 1.5 มิลลิเมตรเมื่อวัดตามแนวขวาง หรือ 3 มิลลิเมตรเมื่อวัดตามแนวยาว

5.9 ความทนความดัน

5.9.1 ความดันพิสูจน์ไฮโดรสแตติก (hydrostatic proof pressure)

ถังทุกใบต้องทนความดันพิสูจน์ไฮโดรสแตติก 2 เท่าของความดันใช้งานสูงสุดเป็นเวลา 30 วินาที โดยไม่ปรากฏการบวม (bulge) การบิดเบี้ยว (distortion) หรือการรั่วซึม

5.9.2 การขยายตัว (stretch)

เมื่อนำถังไปทดสอบตามข้อ 8.5 แล้ว ปริมาตรการขยายตัวอย่างถาวรของถังต้องไม่เกินร้อยละ 10 ของปริมาตรการขยายตัวทั้งหมดที่ความดันทดสอบ หรือไม่เกิน 1/5 000 ของความจุของถัง แล้วแต่ค่าใดจะน้อยกว่า

5.9.3 ความดันระเบิด (burst pressure)

เมื่อนำถังไปทดสอบตามข้อ 8.6 แล้ว ต้องเป็นดังนี้

(1) ไม่แตกหรือระเบิดออกเป็นชิ้น ๆ

(2) ความเค้นระบุตามแนววงแหวน (nominal hoop stress) ต้องไม่น้อยกว่าร้อยละ 95 ของความต้านแรงดึงที่กำหนดไว้ในตารางที่ 3 เมื่อคำนวณจากสูตร

$$f_b = \frac{P_b d}{2t}$$

เมื่อ f_b คือ ความเค้นระบุดตามแนววงแหวน เป็นเมกะพาสคัล

P_b คือ ความดันไฮโดรสแตติกทดสอบ เป็นเมกะพาสคัล

d คือ เส้นผ่านศูนย์กลางภายในระบุของถัง เป็นมิลลิเมตร

t คือ ความหนาต่ำสุดของผนังถังซึ่งระบุไว้ในแบบ (รวมทั้งค่าการผูกมัดที่ยอมให้) เป็น มิลลิเมตร

(3) ปริมาณน้ำที่สามารถบรรจุในถังที่ปริ รั่วหรือระเบิด ต้องเพิ่มขึ้น

ไม่น้อยกว่าร้อยละ 10 ของน้ำหนักของน้ำในถังก่อนทดสอบเมื่อ $L \leq D$

ไม่น้อยกว่าร้อยละ $10 + \frac{5}{2}(\frac{L}{D} - 1)$ ของน้ำหนักของน้ำในถังก่อนทดสอบ เมื่อ $D < L \leq 3D$

ไม่น้อยกว่าร้อยละ 15 ของน้ำหนักของน้ำในถังก่อนทดสอบ เมื่อ $L > 3D$

เมื่อ L คือ ความยาวของถัง เป็นมิลลิเมตร

D คือ เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของถัง เป็นมิลลิเมตร

5.9.4 การรั่วซึม (leakage)

ถังทุกใบ และถังใบที่ผ่านการทดสอบความดันพิสูจน์ไฮโดรสแตติก และผ่านการทดสอบตามข้อ 8.5 แล้ว เมื่อทดสอบตามข้อ 8.7 ต้องไม่ปรากฏการรั่วซึม

5.10 ความทนการตกกระแทก

เมื่อทดสอบตามข้อ 8.8 แล้ว ถังต้องไม่มีรอยร้าวและลื่นยังอยู่ในสภาพที่ใช้งานได้

6. เครื่องหมายและฉลาก

6.1 ที่ถังทุกใบอย่างน้อยต้องมีเลข อักษรหรือเครื่องหมายขนาดส่วนสูงไม่น้อยกว่า 4 มิลลิเมตร แจกจ่ายละเอียดต่อไปนี้ให้เห็นได้ง่าย ชัดเจน และถาวร

(1) ชื่อผลิตภัณฑ์ และความดันใช้งานสูงสุด

(2) รหัสหรือหมายเลขลำดับ (serial number)

(3) ความหนาผนังถัง

(4) ความจุ เป็นลูกบาศก์เดซิเมตร

(5) น้ำหนักถังเปล่า

(6) ชื่อผู้ทำหรือโรงงานที่ทำ หรือเครื่องหมายการค้าที่จดทะเบียน

(7) เครื่องหมายของผู้ตรวจสอบ เดือน ปี ที่ทดสอบด้วยความดันไฮโดรสแตติกพิสูจน์

(8) ชื่อหรือเครื่องหมายของผู้ค้าน้ำมัน

หมายเหตุ สำหรับการส่งจำหน่ายต่างประเทศ ให้เป็นไปตามข้อตกลงระหว่างผู้ซื้อและผู้ทำ

6.2 การแจกรายละเอียดตามที่ระบุในข้อ 6.1 ให้ใช้วิธีตอกประทับให้เป็นรอยในเนื้อโลหะ ณ ที่ใดที่หนึ่งต่อไปนี้ โดยต้องไม่ทำให้ถังมีสมรรถนะเปลี่ยนแปลง

(1) หัวถังที่มีผนังหนาไม่น้อยกว่า 2.2 มิลลิเมตร

(2) ฐานถัง โกร่งกำบังลื่น หรือส่วนประกอบอื่น ๆ ซึ่งเชื่อมติดอยู่กับหัวถังอย่างถาวร

(3) แผ่นโลหะ ซึ่งเชื่อมโดยรอบ ณ จุดมุมไม่น้อยกว่า 590 องศาเซลเซียส ติดอยู่กับหัวถัง แผ่นโลหะ ต้องหนาไม่น้อยกว่า 1.6 มิลลิเมตร และมีเนื้อที่พอเพียงสำหรับประทับเดือน ปี ที่จะทำการตรวจสอบใหม่ได้อีกอย่างน้อย 6 ครั้ง

- 6.3 ในกรณีที่ใช้ภาษาต่างประเทศ ต้องมีความหมายตรงกับภาษาไทยที่กำหนดไว้ข้างต้น
- 6.4 ผู้ทำผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมที่เป็นไปตามมาตรฐานนี้ จะแสดงเครื่องหมายมาตรฐานกับผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนั้นได้ ต่อเมื่อได้รับใบอนุญาตจากคณะกรรมการมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมแล้ว

7. การชักตัวอย่างและเกณฑ์ตัดสิน

- 7.1 รุ่น ในที่นี้ หมายถึง ถึงแบบและความจุเดียวกัน ผลิตด้วยวัสดุอย่างเดียวกัน ด้วยกรรมวิธีเดียวกัน ที่ทำหรือส่งมอบหรือซื้อขายในระยะเวลาเดียวกัน
- 7.2 การชักตัวอย่างและการยอมรับ ให้เป็นไปตามแผนการชักตัวอย่างที่กำหนดต่อไปนี้ หรืออาจใช้แผนการชักตัวอย่างอื่นที่เทียบเท่ากันทางวิชาการกับแผนที่กำหนดไว้
- 7.2.1 การชักตัวอย่างและการยอมรับสำหรับการทดสอบส่วนประกอบทางเคมีและสมบัติทางกลของวัสดุ
- 7.2.1.1 ชักตัวอย่างแผ่นเหล็กกล้ามีปริมาณเพียงพอที่จะใช้ทำชิ้นทดสอบส่วนประกอบทางเคมีและสมบัติทางกลของวัสดุอย่างละ 3 ชิ้น
- 7.2.1.2 ผลการทดสอบต้องเป็นไปตามข้อ 4.1.2 ทุกชิ้น จึงจะถือว่าวัสดุที่ใช้ทำถึงรุ่นนั้นเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด
- หมายเหตุ ในกรณีที่ผู้ทำมีรายงานผลการวิเคราะห์จากโรงงานผู้ผลิตเหล็กกล้าที่มีส่วนประกอบทางเคมีเป็นไปตามข้อ 4.1.2 แล้ว ไม่ต้องวิเคราะห์ส่วนประกอบทางเคมีอีก
- 7.2.2 การชักตัวอย่างและการยอมรับสำหรับการทดสอบส่วนประกอบ ลักษณะทั่วไป ความยาว ความจุ และสมบัติทางกลของเหล็กกล้าเมื่อทำถึงแล้ว
- 7.2.2.1 ชักตัวอย่างถึง 1 ใบ จากรุ่นไม่เกิน 200 ใบ โดยวิธีสุ่ม เพื่อทดสอบส่วนประกอบ ลักษณะทั่วไป ความยาว ความจุ และสมบัติทางกลของเหล็กกล้าเมื่อทำถึงแล้ว ตามลำดับ
- 7.2.2.2 ผลการทดสอบต้องเป็นไปตามข้อ 4.2.1 ข้อ 4.2.2 ข้อ 4.2.3 ข้อ 4.2.4 ข้อ 5.2 ข้อ 5.3 ข้อ 5.7 และข้อ 5.8.2 จึงจะถือว่าถึงรุ่นนั้นเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด
- 7.2.3 การชักตัวอย่างและการยอมรับสำหรับการทดสอบความหนาผนังถึง มิติส่วนหัวและส่วนกัน และสมบัติทางกลของรอยเชื่อม
- 7.2.3.1 ชักตัวอย่างถึง 1 ใบ จากรุ่นไม่เกิน 200 ใบ โดยวิธีสุ่ม โดยต้องเป็นถึงใหม่ที่ไม่เคยผ่านการทดสอบตามข้อ 8.5 มาก่อน เพื่อทดสอบความหนาผนังถึง มิติส่วนหัวและส่วนกัน และสมบัติทางกลของรอยเชื่อม ตามลำดับ
- 7.2.3.2 ถ้าผลการทดสอบไม่เป็นไปตามข้อ 5.4 ข้อ 5.5 และข้อ 5.8.3 ให้ชักตัวอย่างถึงอีก 2 ใบในรุ่นนั้นมาทดสอบใหม่โดยต้องเป็นไปตามข้อ 5.4 ข้อ 5.5 และข้อ 5.8.3 ทั้ง 2 ใบ จึงจะถือว่าถึงรุ่นนั้นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด
- 7.2.4 การชักตัวอย่างและการยอมรับสำหรับการทดสอบรอยเชื่อม
- 7.2.4.1 ถึงสองส่วน
- (1) ชักตัวอย่างถึง 1 ใบ จากรุ่นไม่เกิน 200 ใบที่ผ่านการเชื่อมต่อเนื่องกัน โดยวิธีสุ่ม เพื่อทดสอบตาม Compressed Gas Association (CGA) Pamphlet C-3

- (2) ถ้าผลการทดสอบไม่เป็นไปตามข้อ 5.6 ให้ชั๊กตัวอย่างดังอีก 2 ใบจากถังรุ่นเดียวกันมาทดสอบใหม่ ถ้ามีถังใดไม่เป็นไปตามข้อ 5.6 ต้องทดสอบถังทุกใบในรุ่นนั้น และต้องเป็นไปตามข้อ 5.6 ทุกใบ จึงจะถือว่าถังรุ่นนั้นเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด

7.2.4.2 ถังสามส่วน

- (1) เมื่อประสิทธิภาพของรอยเชื่อม (J) เท่ากับ 1.0 ให้ทดสอบถังทุกใบ และเก็บแผ่นฟิล์มของการตรวจสอบด้วยรังสีของถังแต่ละใบ
- (2) เมื่อประสิทธิภาพของรอยเชื่อม (J) เท่ากับ 0.9 ให้ชั๊กตัวอย่างดัง 1 ใบโดยวิธีสุ่มจากรุ่นเดียวกันทุก ๆ 50 ใบ หรือเศษของ 50 ใบที่ผ่านการเชื่อมต่อเนื่องกัน หรือชั๊กตัวอย่างดัง 1 ใบจาก 5 ใบแรกในกรณีที่เริ่มเดินเครื่องเชื่อมภายหลังหยุดมานานเกิน 4 ชั่วโมง เพื่อทดสอบตาม Compressed Gas Association (CGA) Pamphlet C-3
- (3) ถ้าผลการทดสอบไม่เป็นไปตามข้อ 5.6 ให้ชั๊กตัวอย่างดังอีก 2 ใบจากถังรุ่นเดียวกันมาทดสอบใหม่ ถ้ามีถังใดไม่เป็นไปตามข้อ 5.6 ต้องทดสอบถังทุกใบในรุ่นนั้น และต้องเป็นไปตามข้อ 5.6 ทุกใบ จึงจะถือว่าถังรุ่นนั้นเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด

7.2.5 การชั๊กตัวอย่างและการยอมรับสำหรับการทดสอบการขยายตัว

7.2.5.1 ชั๊กตัวอย่างดัง 1 ใบ จากรุ่นไม่เกิน 200 ใบ โดยวิธีสุ่ม โดยต้องเป็นถังที่ไม่เคยได้รับความดันภายในใด ๆ สูงกว่าร้อยละ 90 ของความดันทดสอบภายหลังผ่านกรรมวิธีทางความร้อนแล้ว

7.2.5.2 ถ้าผลการทดสอบไม่เป็นไปตามข้อ 5.9.2 ให้ชั๊กตัวอย่างดังอีก 2 ใบในรุ่นเดียวกันมาทดสอบใหม่ โดยต้องเป็นไปตามข้อ 5.9.2 ทั้ง 2 ใบ จึงจะถือว่าถังรุ่นนั้นเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด

7.2.6 การชั๊กตัวอย่างสำหรับการทดสอบความดันระเบิด

7.2.6.1 ชั๊กตัวอย่างดัง 1 ใบ จากรุ่นไม่เกิน 500 ใบ โดยวิธีสุ่ม

7.2.6.2 ถ้าผลการทดสอบไม่เป็นไปตามข้อ 5.9.3 ให้ชั๊กตัวอย่างดังอีก 2 ใบในรุ่นเดียวกันมาทดสอบใหม่ โดยต้องเป็นไปตามข้อ 5.9.3 ทั้ง 2 ใบ จึงจะถือว่าถังรุ่นนั้นเป็นไปตามเกณฑ์ที่กำหนด

7.3 เกณฑ์ตัดสิน

ตัวอย่างวัสดุและถังต้องเป็นไปตามข้อ 7.2.1.2 ข้อ 7.2.2.2 ข้อ 7.2.3.2 ข้อ 7.2.4.1 (2) หรือข้อ 7.2.4.2(3) ข้อ 7.2.5.2 และข้อ 7.2.6.2 ทุกข้อ จึงจะถือว่าถังรุ่นนั้นเป็นไปตามมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้

7.4 การชั๊กตัวอย่างและเกณฑ์ตัดสินสำหรับการทดสอบเฉพาะแบบ

7.4.1 การชั๊กตัวอย่างเพื่อทดสอบความทนการตกกระแทก

ชั๊กตัวอย่างดัง 1 ใบ จากรุ่นไม่เกิน 500 ใบ โดยวิธีสุ่ม

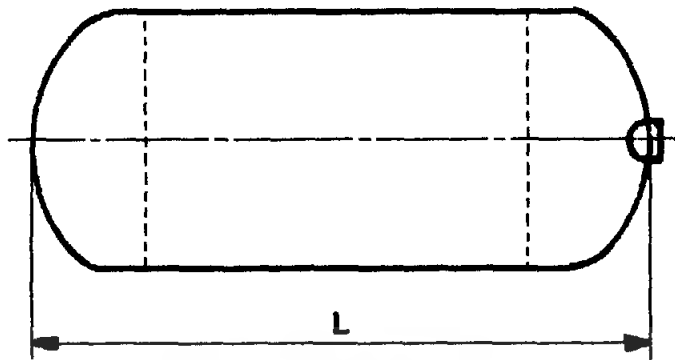
7.4.2 เกณฑ์ตัดสิน

ถ้าผลการทดสอบไม่เป็นไปตามข้อ 5.10 ให้ชั๊กตัวอย่างดังอีก 2 ใบในรุ่นเดียวกันมาทดสอบใหม่ โดยต้องเป็นไปตามข้อ 5.10 ทั้ง 2 ใบ จึงจะถือว่าถังรุ่นนั้นเป็นไปตามมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้

8. การทดสอบ

8.1 ความยาว

วัดความยาว L ดังแสดงในรูปที่ 8 ด้วยเครื่องมือที่วัดได้ละเอียดถึง 1 มิลลิเมตร



รูปที่ 8 การวัดความยาวของถัง
(ข้อ 8.1)

8.2 ความหนาผนังถัง

นำถังตัวอย่างมาผ่าแบ่งครึ่งตามแนวแกนของผนัง แล้ววัดความหนาผนังถังตรงส่วนที่บางที่สุด

8.3 มิติส่วนหัวและส่วนก้น

ใช้แผ่นแบบที่มีมิติภาคตัดขวางของส่วนหัวและส่วนก้นเท่ากับที่ออกแบบไว้สร้างตั้งรูนั่น ทาบกับถังตัวอย่าง ที่ผ่านการทดสอบความหนาผนังถังมาแล้ว วัดความหนา ความสูงของส่วนโค้ง เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของถัง ความยาวของส่วนรูปทรงกระบอก และความเบี่ยงเบนจากแผ่นแบบ

8.4 สมบัติทางกล

8.4.1 การตัดชิ้นทดสอบ

8.4.1.1 นำถังตัวอย่างมาตัดเป็นชิ้นทดสอบตามตำแหน่งต่าง ๆ ดังรูปที่ 9 แล้วแต่งให้ได้ตามขนาดชิ้นทดสอบที่กำหนด ถ้าจำเป็นต้องตัดปลายที่จะใช้จับให้ตรง ให้กระทำได้จนถึงจุดที่ห่างจากส่วนที่เริ่มคอดของชิ้นทดสอบไม่น้อยกว่า 25 มิลลิเมตร

8.4.1.2 ในกรณีที่ไม่สามารถหาชิ้นทดสอบที่ตรงได้ จะตัดชิ้นทดสอบจากที่ใดหรือในแนวใดของถังก็ได้ และอาจตัดให้ชิ้นทดสอบตรงหรือแบนได้ด้วยการกดขณะเย็นเท่านั้น ห้ามตีหรือทำชิ้นทดสอบให้ร้อนเป็นอันขาด ถ้ามีการตัดและเตรียมชิ้นทดสอบตามวิธีดังกล่าวนี้ ให้บันทึกรายละเอียดวิธีปฏิบัติไว้ในรายงานผลการทดสอบด้วย

8.4.1.3 การตัดชิ้นทดสอบที่บริเวณส่วนหัวและส่วนก้นเพื่อทำเป็นชิ้นทดสอบการดึงและชิ้นทดสอบการตัดโค้ง ให้ตัดห่างจากรอยเชื่อมไม่น้อยกว่า 25 มิลลิเมตร และไม่อยู่ในบริเวณที่เปลี่ยนความโค้ง

8.4.2 การเตรียมชิ้นทดสอบและวิธีทดสอบ

8.4.2.1 สมบัติทางกลของเหล็กกล้าเมื่อทำถังแล้ว

(1) ความต้านแรงดึง ความต้านแรงดึงที่จุดคราก และความยืด

ใช้ชิ้นทดสอบหมายเลข 1 ตามรูปที่ 9 โดยให้ปฏิบัติตาม มอก.244 เล่ม 5 โดยเลือกความยาวพิงก์ 50 มิลลิเมตร ในขณะที่ทดสอบต้องใช้อัตราการเพิ่มความเค้นไม่เกิน 7.72 เมกะพาสคัลต่อวินาทีหรือใช้อัตราการเพิ่มความยืดไม่เกิน 2.5×10^{-4} ถึง 2.5×10^{-3} ต่อวินาทีจนกระทั่งถึงจุดคราก

(2) การตัดโค้ง

ใช้ขั้นตอนทดสอบหมายเลข 2 ตามรูปที่ 9 โดยให้ปฏิบัติตาม มอก.244 เล่ม 12

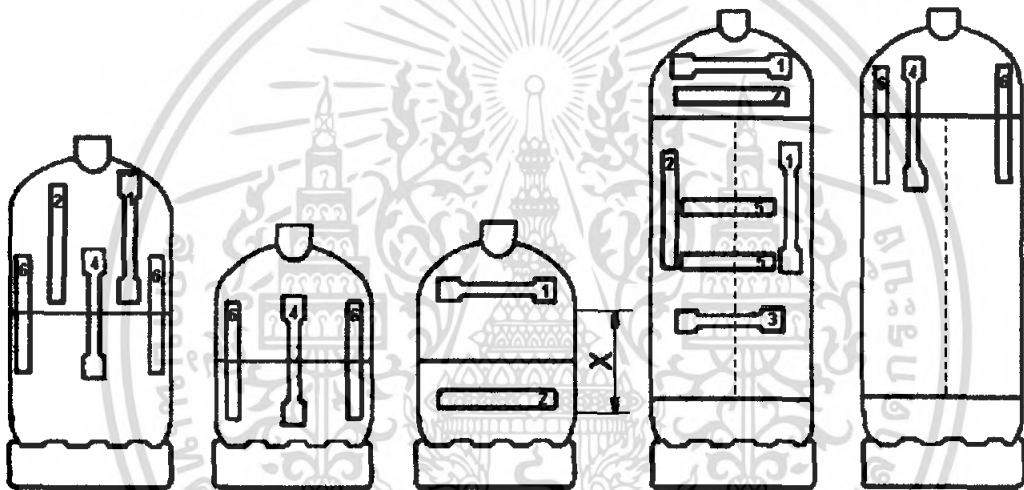
8.4.2.2 สมบัติทางกลของรอยเชื่อม

(1) ความต้านแรงดึงตามขวาง

ใช้ขั้นตอนทดสอบหมายเลข 3 และ 4 ตามรูปที่ 9 มาตรฐานตามข้อ 8.4.2.1(1) โดยให้รอยเชื่อมอยู่ที่กึ่งกลางของช่วงพิกัด

(2) การตัดโค้งตามขวาง

ใช้ขั้นตอนทดสอบหมายเลข 5 และ 6 ตามรูปที่ 9 มีขนาดดังในตารางที่ 7 มาตรฐานตามข้อ 8.4.2.1(2) โดยให้รอยเชื่อมอยู่ที่กึ่งกลางของลูกกลิ้งรองรับทั้งสองและส่วนบนของรอยเชื่อม และกับหัวกด แล้วทดสอบเช่นเดียวกันนี้กับขั้นตอนทดสอบอีกขั้นหนึ่งโดยให้ส่วนล่างของรอยเชื่อม และกับหัวกด



ถึงสองส่วน

ถึงสามส่วน

- 1 ขั้นตอนทดสอบการดึง
- 2 ขั้นตอนทดสอบการตัดโค้ง
- 3 ขั้นตอนทดสอบการดึงตามขวาง (รอยเชื่อมตามแนวขนานกับแนวแกนของถัง)
- 4 ขั้นตอนทดสอบการดึงตามขวาง (รอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวง)
- 5 ขั้นตอนทดสอบการตัดโค้งตามขวาง (รอยเชื่อมตามแนวขนานกับแนวแกนของถัง)
- 6 ขั้นตอนทดสอบการตัดโค้งตามขวาง (รอยเชื่อมตามแนวเส้นรอบวง)

ในกรณีที่ความสูงแนวตรงของถึงสองส่วน (X) มีความยาวน้อยกว่า 150 มิลลิเมตร ให้ตัดขั้นตอนทดสอบการดึงและขั้นตอนทดสอบการตัดโค้งตามแนวนอน

รูปที่ 9 ตำแหน่งการตัดขั้นตอนทดสอบ

(ข้อ 8.4.1.1 และข้อ 8.4.2)

ตารางที่ 7 ขนาดของจันทดสอบสำหรับการคัดโค้งตามขวาง
(ข้อ 8.4.2.2(2))

หน่วยเป็นมิลลิเมตร

| ความหนา | ความยาว | ความกว้าง |
|------------------|--------------------|-------------------|
| น้อยกว่า 1.52 | 100 เท่าของความหนา | 25 เท่าของความหนา |
| 1.52 หรือมากกว่า | ไม่น้อยกว่า 152 | 38 |

หมายเหตุ หากรอยเชื่อมมีส่วนนูนหรือมีชิ้นเสริมกำลัง ต้องทำให้เรียบเสมอแผ่นโลหะ

8.5 การขยายตัว

ใช้วิธีทดสอบในถังน้ำ (water jacket) หรือวิธีอื่นที่ให้ผลถูกต้อง

8.5.1 เครื่องมือ

8.5.1.1 เครื่องวัดความดันที่วัดได้ละเอียดถึงร้อยละ 1 ของความดันทดสอบ

8.5.1.2 เครื่องวัดการขยายตัวที่อ่านปริมาตรการขยายตัวได้ละเอียดถึงร้อยละ 1 ของปริมาตรที่ขยายตัวทั้งหมดหรือละเอียดถึง 0.1 ลูกบาศก์เซนติเมตร

8.5.2 วิธีทดสอบ

ทดสอบดังตัวอย่างด้วยความดันพิสูจน์ไฮโดรสแตติก 2 เท่าของความดันใช้งานสูงสุดจนแน่ใจว่าเกิดการขยายตัวโดยสมบูรณ์แล้ว รักษาความดันทดสอบนี้ไว้อย่างน้อย 60 วินาที จึงบันทึกปริมาตรที่ขยายตัวทั้งหมด แล้วลดความดันลงจนเท่าความดันบรรยากาศ บันทึกปริมาตรการขยายตัวอย่างถาวรแล้ว

(1) หากการขยายตัวอย่างถาวร จากสูตร

$$\text{การขยายตัวอย่างถาวร} = \frac{V_2}{V_1} \times 100$$

ร้อยละของการขยายตัวทั้งหมด

เมื่อ V_1 คือ ปริมาตรการขยายตัวทั้งหมด เป็นลูกบาศก์เดซิเมตร

V_2 คือ ปริมาตรการขยายตัวอย่างถาวร เป็นลูกบาศก์เดซิเมตร

(2) หาอัตราส่วนการขยายตัวอย่างถาวร จากสูตร

$$\text{อัตราส่วนการขยายตัวอย่างถาวร} = \frac{V_2}{V}$$

เมื่อ V คือ ปริมาตรของถัง เป็นลูกบาศก์เดซิเมตร

V_2 คือ ปริมาตรการขยายตัวอย่างถาวร เป็นลูกบาศก์เดซิเมตร

8.6 ความดันระเบิด

8.6.1 ใช้ความดันไฮโดรสแตติกทดสอบอัดจนกระทั่งถึงปริ รั่ว หรือระเบิด แล้วบันทึกความดัน

8.6.2 คำนวณความเค้นระบุตามแนววงแหวนที่เกิดขึ้นจากการใช้ความดันไฮโดรสแตติกทดสอบตามสูตรในข้อ 5.9.3(2) แล้วเปรียบเทียบกับความต้านแรงดึงที่กำหนดในตารางที่ 3

8.6.3 ภายหลังจากถึงปริ รั่ว หรือระเบิดแล้ว ให้เติมน้ำลงในถังให้มากที่สุดเท่าที่จะทำได้ นำไปซึ่งน้ำหนักน้ำบรรจุอยู่ภายใน คำนวณหาปริมาณน้ำที่เพิ่มขึ้นแล้วเปรียบเทียบกับเกณฑ์ที่กำหนดในข้อ 5.9.3(3)

8.7 การรั่วซึม

นำถังที่ผ่านการทดสอบความดันพิสูจนไฮโดรสแตติก และการทดสอบการขยายตัวตามข้อ 8.5 แล้ว มาทำ
ให้ภายในแห้งสนิท จากนั้นให้อัดด้วยความดันของอากาศ 690 กิโลพาสคัล แล้วจุ่มในน้ำเพื่อตรวจการรั่วซึม

8.8 ความทนการตกกระแทก

ใส่น้ำในถังตัวอย่างให้มีน้ำหนักเท่ากับน้ำหนักของก๊าซที่บรรจุจริง ชกถังให้ส่วนที่เป็นโครงกำบังลิ้นหรือฝา
ครอบลิ้นอยู่ด้านล่างและอยู่เหนือพื้นคอนกรีต โดยให้ส่วนล่างสุดอยู่สูงจากพื้น 1.2 ± 0.05 เมตร แล้วปล่อย
ให้ตกลงมาอย่างอิสระ แล้วตรวจพินิจดูว่ามีรอยร้าวหรือไม่ และลิ้นยังอยู่ในสภาพที่ใช้งานได้หรือไม่

9. การใช้และการซ่อมบำรุง

9.1 การใช้และการซ่อมบำรุงถังที่ใช้มานานแล้ว 5 ปี ให้เป็นไปตาม มอก.151



ภาคผนวก ก.

ขนาดเกลียว

(ข้อ 4.2.1.3 และข้อ 4.2.1.4 และตารางที่ 4)

การตรวจสอบเกลียว ให้ใช้เครื่องมือตรวจสอบความเที่ยงตรงแบบริงเกจและปลั๊กเกจ (precision ring gauge and plug gauge) หรือใช้เครื่องฉายรูปหน้าข้าง (profile projector) ซึ่งได้รับการรับรองจากสถาบันที่เชื่อถือได้และมีการสอบเทียบอย่างสม่ำเสมอ

ก.1 เกลียวเร็ว NGT (ความเร็ว 1 : 16)

รูปหน้าข้างมูลฐานและขนาดมูลฐานของเกลียว ให้เป็นไปตามรูปที่ ก.1 และตารางที่ ก.1

ก.2 เกลียวเร็ว 0.715-14 และ 0.6-14

รูปหน้าข้างมูลฐานและขนาดมูลฐานของเกลียว ให้เป็นไปตามรูปที่ ก.2 และตารางที่ ก.2

ก.3 เกลียวเร็ว W 28.8 X $\frac{1}{14}$

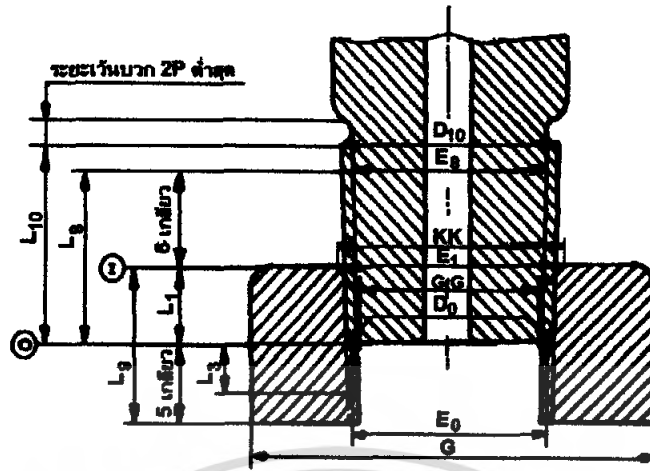
รูปหน้าข้างมูลฐานและขนาดมูลฐานของเกลียว ให้เป็นไปตามรูปที่ ก.3 และตารางที่ ก.3

ก.4 เกลียวเมตริกไอเอสโอ M-22 X 1.25

ให้เป็นไปตามรูปที่ ก.4

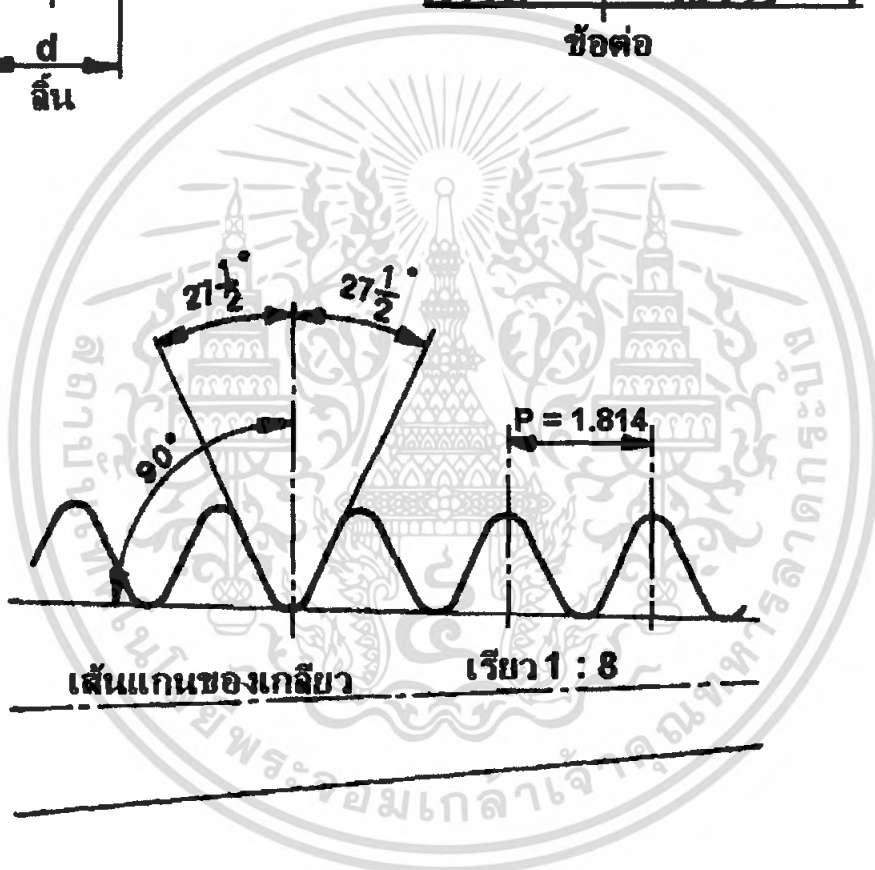
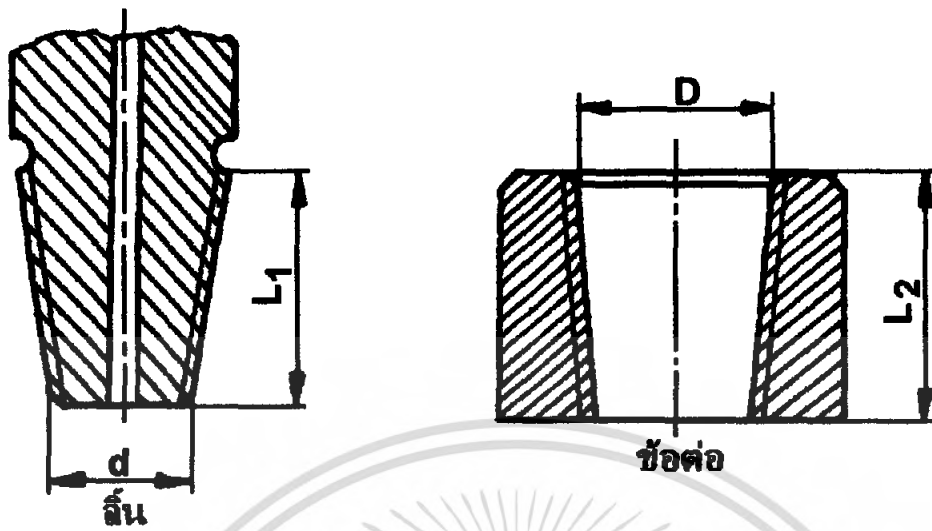
ก.5 เกลียวขนาน W 80-11

รูปหน้าข้างมูลฐานและขนาดมูลฐานของเกลียว ให้เป็นไปตามรูปที่ ก.5 และตารางที่ ก.4



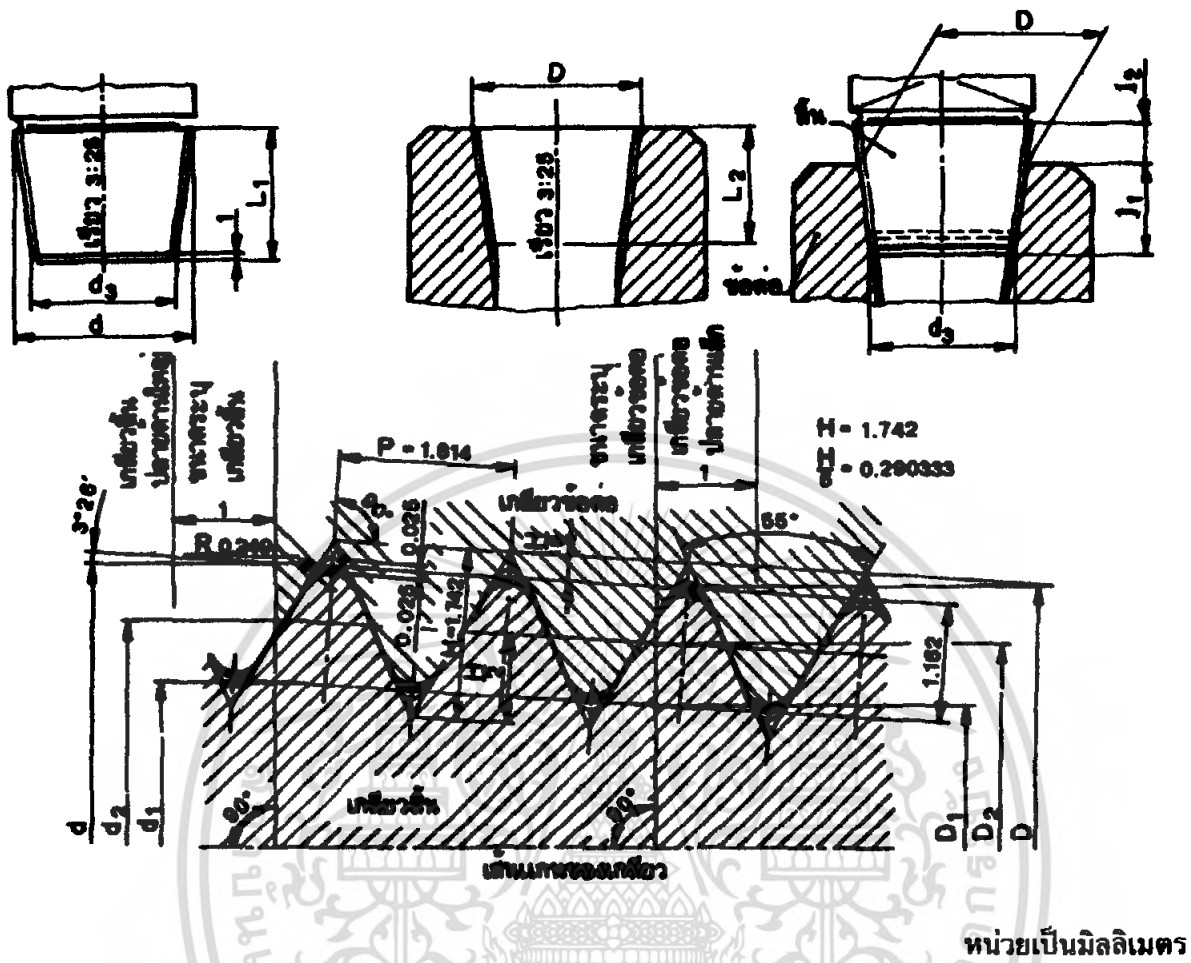
- เมื่อ D คือ เส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่ที่ระนาบอ้างอิงระบุ
- E คือ เส้นผ่านศูนย์กลางพิตช์ที่ระนาบอ้างอิงระบุ
- G คือ เส้นผ่านศูนย์กลางภายนอกของข้อต่อ
- GG คือ เส้นผ่านศูนย์กลางหลังการตัดมุม 45 องศา
- K คือ เส้นผ่านศูนย์กลางน้อยที่ระนาบอ้างอิงระบุ
- KK คือ เส้นผ่านศูนย์กลางหลังการตัดมุม 90 องศา
- L_1 คือ ระยะของเกลียวที่ขึ้นได้
- L_3 คือ ระยะที่ต้องใช้ประแจขันเกลียวได้ 3 เกลียว
- L_8 คือ ความยาวของเกลียวลิ้น
- L_9 คือ ความยาวของเกลียวข้อต่อ
- L_{10} คือ ความยาวเบ็ดเสร็จของเกลียวลิ้น
- ⊙ คือ ระนาบอ้างอิงสำหรับวัดเกลียวลิ้น
- Ⓛ คือ ระนาบอ้างอิงสำหรับวัดเกลียวข้อต่อ
- P คือ พิตช์

รูปที่ ก.1 รูปหน้าข้างมาตรฐานของเกลียวเรียว NGT
(ข้อ ก.1)

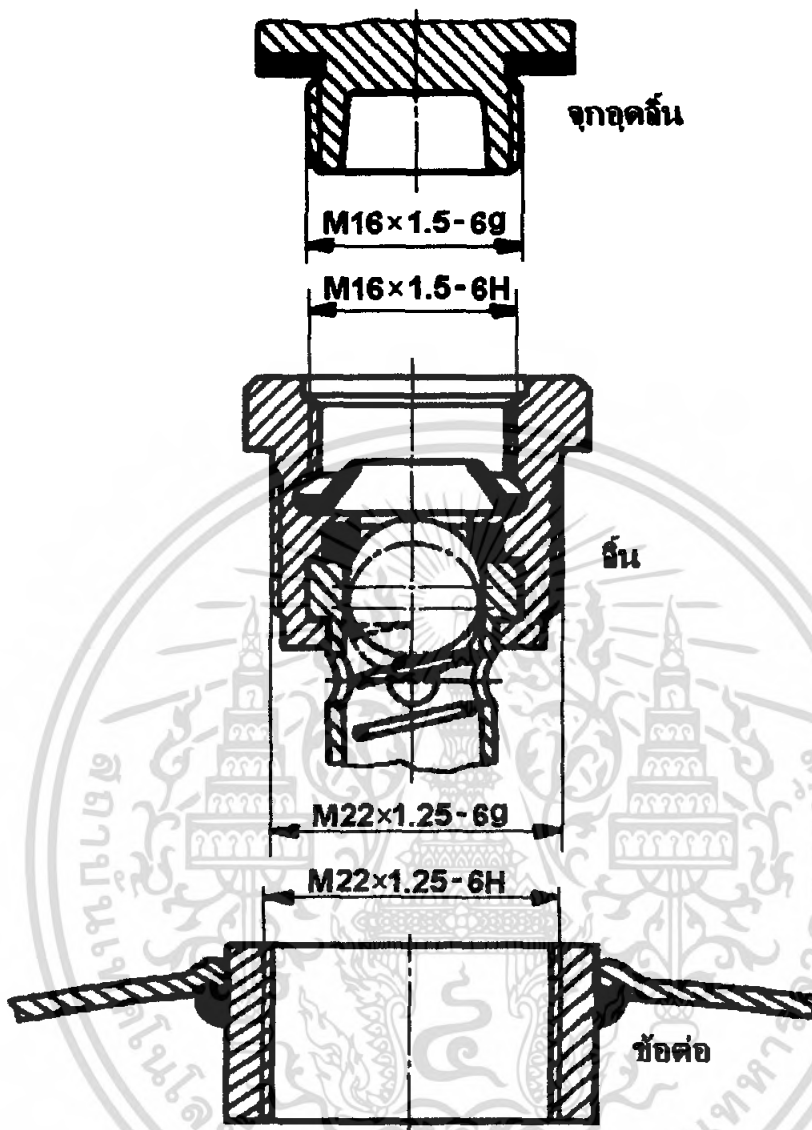


หน่วยเป็นมิลลิเมตร

รูปที่ ก.2 รูปหน้าข้างมาตรฐานของเกลิยวเรียว 0.715 14 และ 0.6 14
(ข้อ ก.2)

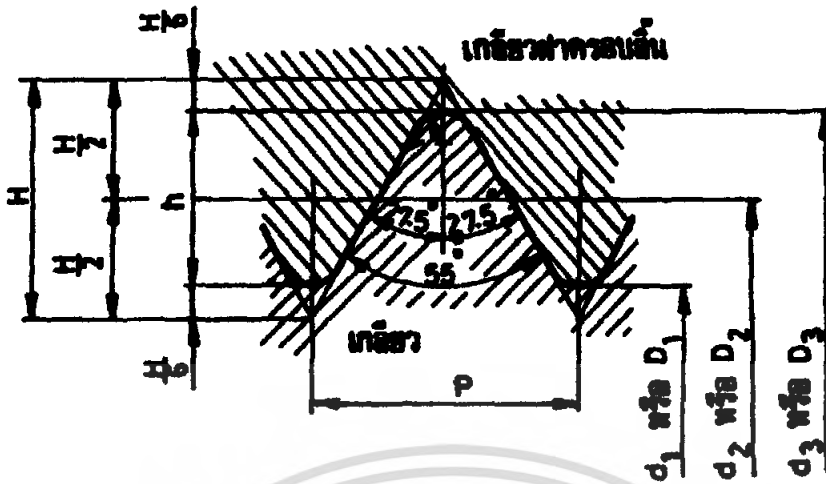


รูปที่ ก.3 รูปหน้าข้างมาตรฐานของเกลียวเวีย W 28.8 X $\frac{1}{14}$
(ข้อ ก.3)



รูปที่ ก.4 เกลียวเมทริกไอเอสไอ M-22 X 1.25
(ข้อ ก.4)

- หมายเหตุ 1. รายละเอียดของเกลียว ให้เป็นไปตาม มอก.159
2. เกณฑ์ความคลาดเคลื่อนของเกลียว ให้เป็นไปตาม มอก.339 เล่ม 1 ถึง 3



$$P = \frac{25.4}{n}$$

$$H = 0.960491P$$

$$h = 0.640327P$$

$$r = 0.137329P$$

$$d_2 = d - h, D_2 - d_2$$

$$d_1 = d - 2h, D_2 - d_1$$

รูปที่ ก.5 รูปหน้าข้างมาตรฐานของเกี้ยวขานาน W 80 11
(ข้อ ก.5)

ตารางที่ ก.1 ขนาดมาตรฐานของเกลียวเรียว NGT

(ข้อ ก.1)

หน่วยเป็นมิลลิเมตร

| ชื่อขนาดเกลียว | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | |
|---------------------------|----------------------------------|-----------------------|-------------------------------|----------------------------------------|------------------------|-----------------------------|----------------------------|-----------------------|-------------------|---------------------|-----------------------|---------------------------|---------|-----------------------|
| | ระยะของเกลียวที่ขึ้นได้
L_1 | ลึน | | | | | | ข้อต่อ | | | | | | |
| | | ปลายด้านเล็ก | | | เกลียวเต็ม | | ปลายด้านใหญ่ | | เส้นผ่านศูนย์กลาง | เส้นผ่านศูนย์กลาง | เส้นผ่านศูนย์กลาง | เกลียวเต็ม | | |
| | | เส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่ | ปลายด้านเล็กเส้นผ่านศูนย์กลาง | เส้นผ่านศูนย์กลางหลังการตัดมุม 45 องศา | เส้นผ่านศูนย์กลางพิคซ์ | ความยาว ²⁾ พิคซ์ | ความยาว ²⁾ ใหญ่ | เส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่ | ความยาวเปิดเร็ว | กลางภายนอกของข้อต่อ | กลางพิคซ์ที่ผิวด้านบน | กลางหลังการตัดมุม 90 องศา | ความยาว | ความยาว ³⁾ |
| D_0 | E_0 | GG
ต่ำสุด | E_8 | L_8 | D_{10}
ประมาณ | L_{10}
ประมาณ | G
ต่ำสุด | E_1 | KK
สูงสุด | $L_1 + L_3$ | L_9
ต่ำสุด | | | |
| $\frac{3}{4}$ - 14 NGT | 8.16 | 26.029 | 24.579 | 23.018 | 25.798 | 19.49 | 27.419 | 22.23 | 40.00 | 25.118 | 26.987 | 14.05 | 15.875 | |
| $1\frac{1}{4}$ - 11.5 NGT | 10.67 | 61.318 | 39.550 | 37.306 | 41.046 | 23.92 | 43.004 | 26.99 | 50.800 | 40.218 | 42.465 | 17.29 | 21.71 | |

หมายเหตุ 1) ระยะของเกลียวที่ขึ้นได้

โดยทั่วไปเมื่อใช้มือขันเกลียวลึนเข้ากับข้อต่อแน่นพอดี เส้นผ่านศูนย์กลางพิคซ์ E_0 ซึ่งอยู่ที่ส่วนปลาย (ระนาบอ้างอิงสำหรับวัดเกลียวลึน) จะมีระยะของเกลียวที่ขึ้นได้เท่ากับ L_1 เส้นผ่านศูนย์กลางพิคซ์ E_1 ของเกลียวข้อต่อจะอยู่ที่ผิวด้านบน (ระนาบอ้างอิงสำหรับวัดเกลียวข้อต่อ)

2) ความยาวของเกลียวลึน

เกลียวลึนต้องมีความยาวโดยประมาณเท่ากับ L_{10} แต่ความยาวที่ใช้เท่ากับ L_8 มิติ L_8 มีค่าเท่ากับ $L_1 + 8$ เกลียว มิติ E_8 วัดที่ระยะ L_8 จาก E_0 และมิติ D_{10} วัดที่ระยะ L_{10} จาก E_0 ความยาวของเกลียวลึนเหล่านี้ ถ้าต้องการก็ขึ้นให้แน่นกว่านี้ได้ตามความจำเป็น เพื่อให้สะดวกต่อการวัดควรวอมให้ใช้ริงเกจที่ใช้วัดมีระยะเกินจากความยาว L_8 ได้ 2 เกลียวเต็ม (เกลียวที่หมุนได้ 1 รอบสำหรับการแปรผันของเส้นผ่านศูนย์กลางพิคซ์ และเกลียวที่หมุนได้อีก 1 รอบสำหรับการแปรผันของเกลียวเรียว)

3) ความยาวต่ำสุดของเกลียวข้อต่อ

ที่สันเกลียวและรากเกลียวของข้อต่อต้องเป็นเกลียวเต็มมีความยาวตลอดเท่ากับ $L_1 + L_3$ (L_3 เท่ากับ 3 เกลียว) มิตินี้หาได้จากเมื่อโลหะส่วนที่น้อยที่สุดของปลายด้านในของข้อต่อตอนล่างที่ทำให้เส้นผ่านศูนย์กลางน้อย K มีขนาดใหญ่มากที่สุด เนื้อโลหะที่อยู่ต่ำกว่าความยาว L_3 ต้องทำเกลียวให้รากเกลียวมีความยาวน้อยที่สุดเท่ากับความยาว L_8 ($L_1 + 8$ เกลียว)

ตารางที่ ก.2 ขนาดมาตรฐานของเกลียวเรียว 0.715-14 และ 0.6-14
(ข้อ ก.2)

หน่วยเป็นมิลลิเมตร

| ชื่อขนาดเกลียว | 1 | 2 | 3 | 4 | | 5 | | 6 | | 7 | | 8 | | 9 | | 10 | | 11 | |
|----------------|---------|-----------------------------------|------------------------------------------|-------------------------------|--------|----------------------------------|--------|-------------------------------------|--------|------------------------------------|--------|-------------------------------|--------|----------------------------------|--------|-------------------------------------|--------|------------------------------------|--------|
| | เรียว | จำนวนฟัน
ต่อ 25.4
มิลลิเมตร | ความยาว
ของการ
กินเกลียว
ต่ำสุด | กิน | | | | | | | | ข้อต่อ | | | | | | | |
| | | | | ความยาวของ
เกลียว
L_1 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
ใหญ่
d | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
พิทช์
d_2 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
น้อย
d_1 | | ความยาวของ
เกลียว
L_2 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
ใหญ่
D | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
พิทช์
D_2 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
น้อย
D_1 | |
| | | | | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด |
| 0.715 - 14 | 1:8 | 14 | 15.88 | 22.23 | 25.41 | 17.957 | 18.161 | 16.863 | 16.997 | 15.562 | 15.834 | 22.23 | 20.142 | 20.413 | 18.978 | 19.113 | 17.815 | 18.018 | |
| 0.6 - 14 | 1:5.625 | 14 | 15.88 | 28.58 | 31.75 | 15.036 | 15.240 | 13.952 | 14.079 | 12.664 | 12.918 | 28.58 | 19.192 | 19.471 | 18.031 | 18.158 | 16.870 | 17.073 | |

มอก.27 2540

ตารางที่ ก.3 ขนาดมาตรฐานของเกลียวเรียว W 28.8 x $\frac{1}{14}$
(ข้อ ก.3)

หน่วยเป็นมิลลิเมตร

| ชื่อขนาดเกลียว | 1 | | 2 | | 3 | | 4 | | 5 | 6 | | 7 | | 8 | | 9 | 10 | | 11 |
|----------------|--------------------------------------|------|-----------------------------------------|--------|----------------------------------------|--------------|----------------------------------------|-----------------------------------|----------------------------------|--------|-------------------------------------|--------|------------------------------------|--------|-----------------------------------|--------|--------|-------------------------------------|-------------------------------------------|
| | ถิ่น | | | | | | | | | | ข้อต่อ | | | | | | | ความยาวของ
เกลียวสัมผัส
l_1 | ความยาว
ของเกลียว
ที่เหลือ
l_2 |
| | ปลายด้านใหญ่ | | | | | ปลายด้านเล็ก | | ความยาว
ของ
เกลียว
L_1 | เส้นผ่านศูนย์กลาง
ใหญ่
D | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
พิคซ์
D_2 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
น้อย
D_1 | | ความยาว
ของ
เกลียว
L_2 | | | | |
| | เส้นผ่านศูนย์กลาง
กลางใหญ่
d | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
กลางพิคซ์
d_2 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
กลางน้อย
d_1 | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
กลางใหญ่
d_3 | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | | |
| | W 28.8 x 1/14 | 28.8 | 28.92 | 27.638 | 27.758 | 26.476 | 26.596 | 25.8 | 25.92 | 26 | 26.68 | 27.800 | 26.518 | 26.638 | 25.356 | 25.476 | 22 | 15.67 | 17.67 |

ตารางที่ ก.4 ขนาดมาตรฐานของเก็ยวขนาน W 80-11
(ข้อ ก.5)

หน่วยเป็นมิลลิเมตร

| ชื่อขนาดเก็ยว | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | | 6 | | 7 | | 8 | 9 | | 10 | |
|---------------|---------------------------------------------------|------------|--------------|------------------------|--------------------------------|--------|----------------------------------------------|--------|---------------------------------------------|--------|--------------------------------------------------|----------------------------------------------|--------|---------------------------------------------|--------|
| | จำนวน
เก็ยวล้อ
ความยาว
25.4
มิลลิเมตร | พิคซ์
p | ความสูง
h | รัศมีรอก
เก็ยว
r | ข้อต่อ | | | | | | ฝาครอบลิ้น | | | | |
| | | | | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
ใหญ่
d | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
พิคซ์
d ₂ | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
น้อย
d ₁ | | เส้นผ่าน ¹⁾
ศูนย์กลาง
ใหญ่
D | เส้นผ่านศูนย์กลาง
พิคซ์
D ₂ | | เส้นผ่านศูนย์กลาง
น้อย
D ₃ | |
| | | | | | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด | | ต่ำสุด | สูงสุด | ต่ำสุด | สูงสุด |
| W 80-11 | 11 | 2.309 1 | 1.479 | 0.317 | 79.480 | 80.000 | 78.261 | 78.521 | 76.582 | 77.012 | 80.000 | 78.521 | 78.781 | 77.042 | 77.942 |

หมายเหตุ 1) เกณฑ์ความคลาดเคลื่อนไม่ได้ระบุไว้ แต่ต้องมีระยะเว้นบวก (clearance) ที่เป็นไปตามกฎระหว่างเส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่กับการปิดเศษสูงสุดของเส้นผ่านศูนย์กลางใหญ่ของเก็ยวรอบข้อต่อ