

หลักสูตรยกระดับฝีมือ^๑
สาขา การออกแบบระบบควบคุมนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า
Design of Pneumatic and Electro Pneumatic Control Systems

ระยะเวลาฝึกอบรม ๓๐ ชั่วโมง

รหัสหลักสูตร : ๒๕๗๐๐๑๓๐๙๘๓๐๗

สำนักงานพัฒนาฝีมือแรงงานฉะเชิงเทรา

กรมพัฒนาฝีมือแรงงาน กระทรวงแรงงาน

๑. วัตถุประสงค์

- ๑.๑ เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้และทักษะ การออกแบบระบบควบคุมระบบนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้าด้วยโปรแกรมสำเร็จรูป เช่น โปรแกรม Automation Studio 6.XX หรือโปรแกรม FluidSim Pneumatic
- ๑.๒ เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ความเข้าใจ หลักการทำงานของระบบนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า และระบบการควบคุม

- ๑.๓ เพื่อให้ผู้รับการฝึกสามารถนำไปปฏิบัติ ในการออกแบบวงจรและติดตั้งอุปกรณ์ การวิเคราะห์ปัญหาในระบบนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า และการบำรุงรักษาระบบนิวแมติกส์

๒. ระยะเวลาการฝึก

ผู้รับการฝึกจะได้รับการฝึกในภาคทฤษฎีและภาคปฏิบัติ โดยสำนักงานพัฒนาฝีมือแรงงาน ฉะเชิงเทรา หรือหน่วยงานอื่นที่เกี่ยวข้อง ในสังกัดกรมพัฒนาฝีมือแรงงาน รวมระยะเวลาฝึก 30 ชั่วโมง โดยผู้รับการฝึกจะต้องมีเวลาฝึกไม่น้อยกว่าร้อยละ ๘๐ จึงจะสามารถสอบบัตรได้

๓. คุณสมบัติของผู้รับการฝึก

- ๓.๑ มีอายุตั้งแต่ ๑๘ ปีขึ้นไป
- ๓.๒ มีสภาพร่างกายและจิตใจที่ไม่เป็นอุปสรรคต่อการฝึก และสามารถเข้ารับการฝึกได้ตลอดหลักสูตร
- ๓.๓ มีความรู้พื้นฐาน หรือประสบการณ์ในสาขาช่างอุตสาหกรรม เครื่องกล ไฟฟ้าและอิเลคทรอนิกส์ หรือ
- ๓.๔ มีประสบการณ์หรือประกอบอาชีพทางด้านช่าง หรืองานอื่นที่เกี่ยวข้อง

๔. วุฒิบัตร

ชื่อเต็ม : วุฒิบัตรพัฒนาฝีมือแรงงาน สาขา การออกแบบระบบควบคุมนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า (Design of Pneumatic and Electro Pneumatic Control Systems)

ชื่อย่อ : วพร.สาขา การออกแบบระบบควบคุมนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า

(Design of Pneumatic and Electro Pneumatic Control Systems)

๕. หัวข้อวิชา

รหัส	หัวข้อวิชา	ชั่วโมง	
		ทฤษฎี	ปฏิบัติ
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๑	ทฤษฎีพื้นฐานสำหรับงานนิวแมติกส์ การเตรียมลมอัดให้เหมาะสมกับความต้องการของเครื่องจักรและการออกแบบควบคุมระบบบินิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้าด้วยโปรแกรมสำเร็จรูป เช่น โปรแกรม Automation Studio 6.XX หรือโปรแกรม Fluid Sim Pneumatic	๒	๓
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๒	อุปกรณ์ทำงานในระบบบินิวแมติกส์ (Actuator), ว่าล์วควบคุมทิศทาง, ว่าล์วกันกลับ, ว่าล์วควบคุมอัตราการไหล, ว่าล์วเร่งคายไอเสีย	๑	๓
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๓	ว่าล์วควบคุมความดัน, ว่าล์วตั้งเวลา, ว่าล์วนับจำนวน	๑	๒
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๔	การออกแบบควบคุมนิวแมติกส์แบบควบคุมโดยตรงและแบบควบคุมโดยอ้อม	๑	๑
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๕	การออกแบบวงจรนิวแมติกส์ เพื่อความปลอดภัย (AND), เพื่อสตาร์ทหลายจุด (OR), เพื่อเหตุฉุกเฉิน, การออกแบบจรมากกว่าหนึ่งอุปกรณ์ทำงานและการออกแบบเพื่อแก้ปัญหาล้มต้าน	๒	๒
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๖	โซลินอยด์ว่าล์ว, สวิตซ์, รีเลย์, เชนเชอร์, ไทม์เมอร์, เคาน์เตอร์	๒	๓
๒๔๒๐๙๓๒๓๐๗	การออกแบบวงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้าควบคุมการทำงานแบบกึ่งอัตโนมัติ, แบบอัตโนมัติและการแก้ปัญหาสัญญาณต้านทางไฟฟ้าด้วยเทคนิคพิเศษ	๒	๓
๒๔๒๐๙๓๒๗๐๑	การวัดและประเมินผล	๑	๑
รวม		๑๒	๑๘
		๓๐	

๖. เนื้อหาวิชา

๒๔๒๐๙๓๒๓๐๑ ทฤษฎีพื้นฐานสำหรับงานนิวแมติกส์ การเตรียมลมอัดให้เหมาะสมกับความต้องการของเครื่องจักรและการออกแบบควบคุมระบบบินิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้าด้วยโปรแกรมสำเร็จรูป เช่น โปรแกรม Automation Studio 6.XX หรือโปรแกรม Fluid Sim Pneumatic (๒ : ๓)

วัตถุประสงค์รายวิชา

๑. เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจถึงหน้าที่ การทำงาน และโครงสร้างในแต่ละส่วนของระบบ

นิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า อธิบายข้อดี ข้อเสียโดยการเปรียบเทียบระบบบินิวแมติกส์ ระบบทางกลและระบบไฟฟ้าได้

๒. เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจถึงส่วนประกอบ และหลักการทำงานของระบบบินิวแมติกส์, นิวแมติกส์ไฟฟ้า โดยใช้โปรแกรมสำเร็จรูป เช่น โปรแกรม Automation Studio 6.XX หรือโปรแกรม Fluid Sim Pneumatic

ในการออกแบบควบคุมระบบบินิวแมติกส์ และนิวแมติกส์ไฟฟ้าได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับ ความหมายของระบบบินิวแมติกส์ ข้อดีและข้อเสีย องค์ประกอบที่สำคัญ ของระบบการผลิตลมอัด การจ่ายลมอัด และการเตรียมลมอัด ชนิดและหลักการทำงานของคอมเพรสเซอร์ การหาขนาดและชนิดของคอมเพรสเซอร์ให้เหมาะสมสมต่อแรงดันและอัตราการไหล หน้าที่ของเครื่องระบายน้ำร้อน ชนิด และหน้าที่ของเครื่องทำลมแห้ง ขนาดและการติดตั้งท่อ เมนในระบบบินิวแมติกส์

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการใช้โปรแกรมสำเร็จรูปในการออกแบบควบคุมระบบนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า เช่น สัญลักษณ์อุปกรณ์นิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า การใช้เครื่องมือของโปรแกรมสำเร็จรูปในการออกแบบและควบคุมระบบนิวแมติกส์และนิวแมติกส์ไฟฟ้า

๒๕๗๐๘๓๒๓๐๒ อุปกรณ์ทำงานในระบบนิวแมติกส์ (Actuator), ว่าล์วควบคุมทิศทาง, ว่าล์วกันกลับ, ว่าล์วควบคุมอัตราการไหล, ว่าล์วเร่งคายไอเสีย

(๑ : ๓)

วัตถุประสงค์รายวิชา

เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับโครงสร้าง หลักการทำงาน สัญลักษณ์ของอุปกรณ์ทำงานในระบบนิวแมติกส์ (Actuator), ว่าล์วควบคุมทิศทาง, ว่าล์วกันกลับ, ว่าล์วควบคุมอัตราการไหล, ว่าล์วเร่งคายไอเสีย สามารถออกแบบและนำมาประยุกต์ใช้ในวงจรนิวแมติกส์ได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับ โครงสร้าง หลักการทำงาน ชนิดและหน้าที่ของอุปกรณ์ทำงานในระบบนิวแมติกส์ (Actuator), ว่าล์วควบคุมทิศทาง, ว่าล์วกันกลับ, ว่าล์วควบคุมอัตราการไหล, ว่าล์วควบคุมอัตราการไหลทางเดียว, ว่าล์วเร่งคายไอเสีย

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการต่อวงจรและประยุกต์ใช้อุปกรณ์ในระบบนิวแมติกส์ให้เหมาะสม ประกอบด้วย

- ๑) ระบบบอกสูบทำงานทางเดียว, ระบบบอกสูบทำงานสองทาง, ระบบบอกสูบแบบโรตารี ระบบบอกสูบแบบเซมิโรตารี, Gripper และ Vacuum
- ๒) ว่าล์วควบคุมทิศทาง ได้แก่ ว่าล์ว 3/2, ว่าล์ว 5/2, ว่าล์ว 5/3 พร้อมการควบคุมแบบต่างๆ
- ๓) ว่าล์วกันกลับ
- ๔) ว่าล์วควบคุมอัตราการไหล
- ๕) ว่าล์วควบคุมการไหลทางเดียว
- ๖) ว่าล์วเร่งคายไอเสีย

๒๕๗๐๘๓๒๓๐๓ ว่าล์วควบคุมความดัน, ว่าล์วตั้งเวลา, ว่าล์วนับจำนวน

(๑ : ๔)

วัตถุประสงค์รายวิชา

เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับโครงสร้าง หลักการทำงาน สัญลักษณ์ของว่าล์วควบคุมความดัน, ว่าล์วตั้งเวลา, ว่าล์วนับจำนวน สามารถออกแบบและนำมาประยุกต์ใช้ในวงจรนิวแมติกส์ได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับ โครงสร้าง หลักการทำงาน และหน้าที่ของว่าล์วควบคุมความดัน, ว่าล์วควบคุมตามลำดับขั้น, ว่าล์วหน่วงเวลาปกติเปิด, ว่าล์วหน่วงเวลาปกติปิดและว่าล์วนับจำนวน

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการต่อวงจรและประยุกต์ใช้ว่าล์วควบคุมความดัน, ว่าล์วควบคุมตามลำดับขั้น, ว่าล์วหน่วงเวลาปกติเปิด, ว่าล์วหน่วงเวลาปกติปิดและว่าล์วนับจำนวน

๒๕๖๐๘๓๙๓๐๔ การออกแบบวงจรนิวแมติกส์แบบควบคุมโดยตรงและแบบควบคุมโดยอ้อม (๑ : ๑)

วัตถุประสงค์รายวิชา

เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับการออกแบบวงจร การต่อวงจรแบบควบคุมโดยตรง, แบบควบคุมโดยอ้อมและการจำแนกรหัสของวงจรนิวแมติกส์ตามมาตรฐานได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับการทำงานของเงื่อนไขการควบคุมด้วยระยะทาง การออกแบบและเขียนวงจรควบคุมการเคลื่อนที่ของระบบอุปกรณ์ ที่ใช้อุปกรณ์ในระบบควบคุมโดยตรงและแบบควบคุมโดยอ้อม

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการต่อวงจรและประยุกต์ใช้อุปกรณ์ในระบบควบคุมโดยตรงเพื่อควบคุมการเคลื่อนที่ของระบบอุปกรณ์ ที่ใช้อุปกรณ์ในระบบควบคุมโดยตรงและแบบควบคุมโดยอ้อม

๒๕๖๐๘๓๙๓๐๕ การออกแบบวงจรนิวแมติกส์ เพื่อความปลอดภัย (AND), เพื่อสตาร์ท hely J (OR), เพื่อเหตุฉุกเฉิน, การออกแบบจรมากกว่าหนึ่งอุปกรณ์ทำงานและการออกแบบเพื่อแก้ปัญหาล้มต้าน (๒ : ๒)

วัตถุประสงค์รายวิชา

เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับการออกแบบวงจรเพื่อความปลอดภัยด้วยวาล์วลมคู่ (AND), เพื่อสตาร์ท hely J ด้วยวาล์วลมเดี่ยว (OR), เพื่อเหตุฉุกเฉิน, วงจรนิวแมติกส์ที่มีอุปกรณ์ทำงาน (Actuator) มากกว่าหนึ่งตัว, วงจรเพื่อแก้ปัญหาล้มต้าน และสามารถนำมาระยุกต์ใช้งานในระบบควบคุมโดยอิเล็กทรอนิกส์ได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับวาล์วลมคู่ (AND) ในวงจรเพื่อความปลอดภัย, วาล์วลมเดี่ยว (OR) ในวงจรเพื่อสตาร์ท hely J, การออกแบบวงจรเพื่อความปลอดภัยในกรณีฉุกเฉิน, การออกแบบวงจรที่มีอุปกรณ์ทำงาน (Actuator) มากกว่าหนึ่งตัว, การออกแบบวงจรนิวแมติกส์แบบควบคุมลำดับต่อเนื่องโดยใช้ Alphabetic with signal flow diagram, การออกแบบและแก้ปัญหาวงจรนิวแมติกส์แบบควบคุมลำดับต่อเนื่องที่มีสัญญาณล้มต้านโดยใช้การควบคุมแบบคาสเคส

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการต่อวงจรเพื่อความปลอดภัยด้วยวาล์วลมคู่ (AND), เพื่อสตาร์ท hely J ด้วยวาล์วลมเดี่ยว (OR), วงจรเพื่อความปลอดภัยในกรณีฉุกเฉิน, วงจรนิวแมติกส์ที่มีอุปกรณ์ทำงาน (Actuator) มากกว่าหนึ่งตัวและวงจรนิวแมติกส์แบบควบคุมลำดับต่อเนื่องที่มีสัญญาณล้มต้านโดยใช้การควบคุมแบบคาสเคส

๒๕๖๐๘๓๙๓๐๖ โซลินอยด์วาล์ว, สวิตซ์, รีเลย์, เชนเชอร์, ไทร์เมอร์, เคน์เตอร์ (๒ : ๓)

วัตถุประสงค์รายวิชา

เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับโครงสร้าง หลักการทำงาน หน้าที่และสัญลักษณ์ของโซลินอยด์วาล์ว, สวิตซ์, รีเลย์, เชนเชอร์, ไทร์เมอร์, เ肯์เตอร์ และสามารถออกแบบวงจร ต่อวงจรเพื่อควบคุมนิวแมติกส์ไฟฟ้าได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับการทำงานของขดลวดโซลินอยด์ (Solenoid) ข้อดี - ข้อเสีย ของขดลวดโซลินอยด์สำหรับไฟฟ้ากระแสตรงและไฟฟ้ากระแสสลับ, การทำงานของสวิตซ์และรีเลย์ทางไฟฟ้า, การทำงานของรีดสวิตซ์, การทำงานของ proximity sensor แบบ inductive, capacitive และ optical, การทำงานของอนดีเลย์ไทม์เมอร์ (on-delay timer), ออฟดีเลย์ ไทม์เมอร์(off-delay timer) และการทำงานของเคาน์เตอร์ (Counter)

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการต่อวงจรและประยุกต์ใช้สวิตซ์และรีเลย์ทางไฟฟ้า ต่อวงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้าโดยใช้ single solenoid และ double solenoid, ต่อใช้งานรีดสวิตซ์, proximity sensor แบบ inductive, capacitive และ optical, อนดีเลย์ ไทม์เมอร์(on-delay timer), ออฟดีเลย์ ไทม์เมอร์(off-delay timer), เคาน์เตอร์ (Counter)

๒๔๗๐๘๓๙๓๐๗ การออกแบบวงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้า ควบคุมการทำงานแบบกึ่งอัตโนมัติ, แบบอัตโนมัติและการแก้ปัญหาสัญญาณต้านทางไฟฟ้าด้วยเทคนิคพิเศษ (๒ : ๓)

วัตถุประสงค์รายวิชา

เพื่อให้ผู้รับการฝึกมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับรูปแบบของการเขียนวงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้าตามมาตรฐาน ISO สามารถออกแบบวงจร ต่อวงจรสำหรับการทำงานกึ่งอัตโนมัติ, อัตโนมัติ, ทำงานแบบต่อเนื่องและวงจรเพื่อแก้ปัญหาสัญญาณต้านทางไฟฟ้าด้วยเทคนิคพิเศษได้

คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาและเรียนรู้เกี่ยวกับ การกำหนดโค๊ดให้กับอุปกรณ์ในวงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้า ความหมายของการควบคุมโดยตรง (direct control) และการควบคุมโดยอ้อม (indirect control), ความหมายของวงจรแล็ตชิ่ง (latching) ในลักษณะ priority set และ priority reset, วงจรกึ่งอัตโนมัติ (semi-automatic), วงจรอัตโนมัติ (automatic), เนื่องจากการทำงานในลักษณะ AND และ OR การออกแบบวงจรไฟฟ้าควบคุมนิวแมติกส์ที่มีการทำงานแบบต่อเนื่องโดยใช้ Alphabetic with signal flow diagram การออกแบบและแก้ปัญหางานวงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้าแบบควบคุมลำดับต่อเนื่องที่มีสัญญาณต้านทางไฟฟ้าโดยใช้หลักการแครสเคด และใช้หลักการซิฟท์รีจิสเตอร์

ฝึกปฏิบัติเกี่ยวกับการต่อวงจรควบคุมโดยตรง (direct control), ควบคุมโดยอ้อม (indirect control), วงจร แล็ตชิ่ง (latching) ในลักษณะ priority set และ priority reset, วงจรกึ่งอัตโนมัติ (semi-automatic) และอัตโนมัติ (automatic), วงจรเพื่อสร้างเนื่องจากการทำงานในลักษณะ AND และ OR, วงจรไฟฟ้าควบคุมนิวแมติกส์ที่มีการทำงานแบบต่อเนื่องโดยใช้ Alphabetic with signal flow diagram, วงจรนิวแมติกส์ไฟฟ้าแบบควบคุมลำดับต่อเนื่องที่มีสัญญาณต้านทางไฟฟ้าโดยใช้หลักการแครสเคด และใช้หลักการซิฟท์รีจิสเตอร์

๒๔๗๐๙๓๙๙๐๑ การวัดและประเมินผล

(๑ : ๑)

วัดและประเมินผลความรู้และทักษะของผู้รับการฝึกโดยการทดสอบ

ผู้จัดทำหลักสูตร

(นายสิทธิพร โนนคำ)

นักวิชาการพัฒนาฝีมือแรงงานชำนาญการ

ผู้เห็นชอบหลักสูตร

สิบเอก

(ไชยยันต์ บุญบุตร)

หัวหน้าฝ่ายพัฒนาฝีมือแรงงาน

ผู้อนุมัติหลักสูตร

(นายอิทธิพล อิศรางกูร ณ อุบลยา)

ผู้อำนวยการสำนักงานพัฒนาฝีมือแรงงานฉะเชิงเทรา