



บทที่ 1

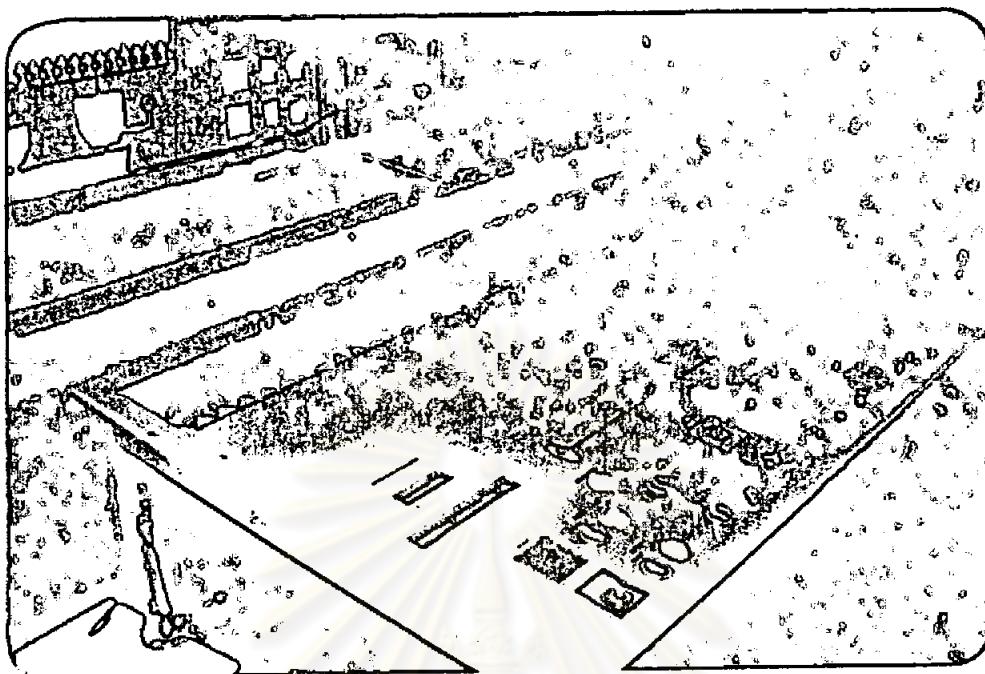
บทนำ

1.1 ความเนื้องตน

ความก้าวหน้าทางด้านอิเล็กทรอนิกส์ ทำให้อุปกรณ์ที่ใช้ในปัจจุบันมีประสิทธิภาพสูงขึ้น ขนาดเล็กลง และยังมีราคาถูกลง ทำให้เกิดการประยุกต์ใช้งานในด้านต่างๆอย่างมากมาย ปัจจุบัน นี้ระบบคอมพิวเตอร์ได้ถูกนำมาใช้ในการควบคุม ซึ่งจะเป็นการเพิ่มประสิทธิภาพในการทำงานให้ดีขึ้นและยังเป็นการลดค่าใช้จ่ายลงอีก ระบบที่จะนำคอมพิวเตอร์เข้ามาประยุกต์ใช้งาน สำหรับใน วิทยานิพนธ์นี้ จะเป็นระบบผสมอาหารในโรงอาหารสัตว์ ระบบผสมนี้จะประกอบด้วย ตั้งเก็บวัตถุคง ประมาณ 30 ตั้ง การทำงานของระบบจะเป็นการเอาวัตถุคงแต่ละชนิดซึ่งบรรจุอยู่ ภายในตั้ง เก็บมาเทลงในถังซึ่งตามสูตรที่กำหนด การควบคุมการทำงานแต่เดิมทำได้โดยใช้ระบบเครื่องกล การเก็บสูตรทางๆจะใช้วิธีเจาะลงในมัตต์ และนำเข้าไปในเครื่องเพื่ออ่านว่าถังใดที่ต้องเบิกและ จะเบิกจนกระทั่งน้ำหนักเท่าไหร่จะปิด ความแม่นยำในการควบคุมน้ำหนักของระบบนี้จะมีค่าไม่สูง มากนัก โดยประมาณจะอยู่ในช่วงของ ± 10 กิโลกรัม จุดอ่อนของระบบนี้จะเห็นได้ว่าค่าของความ แม่นยำในการซึ่งน้ำหนักยังไม่มากพอ โดยค่าความผิดพลาดที่สามารถยอมรับได้จะอยู่ในช่วงของ ± 5 กิโลกรัม และระบบนี้ไม่สามารถบันทึกข้อมูลที่เป็นจริงในระหว่างกระบวนการผลิตได้ ระบบใหม่ที่จะ นำมาใช้แทนระบบมัตต์จะ ฐานนี้จะ เป็นระบบที่ควบคุมด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ จะใช้หัวอ่านน้ำหนัก ซึ่งเป็นระบบอิเล็กทรอนิกส์ เช่น โหลดเซลล์ (Load cell) มาแทนระบบคนซึ่งเป็นระบบ เครื่องกลเดิม⁸ โหลดเซลล์จะมีข้อศักดิ์ว่าระบบเครื่องกลคือ ไม่มีส่วนที่เคลื่อนไหว การดูแลรักษา สามารถทำได้โดยง่าย นอกจากนั้นความถูกต้อง และความแม่นยำยังสูงกว่าระบบเดิมของโรงงาน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับการเปลี่ยนจากสัญญาณเชิงเส้นให้เป็นสัญญาณทางคิจิตรอล รูปที่ 1.1 เป็นภาพแสดง เครื่องควบคุมในระบบเดิมซึ่งใช้มัตต์จะ รูปที่ 1.2แสดงลักษณะภายในของเครื่องควบคุมที่ทาง โรงงานใช้อยู่เดิม และ รูปที่ 1.3 แสดงระบบซึ่งใช้คนควบคุม

1.2 วัตถุประสงค์ของภาระวิจัย

1.2.1 สร้างระบบควบคุมกระบวนการซึ่ง โดยใช้ระบบคอมพิวเตอร์เพื่อแทนที่ระบบเดิม โดยระบบใหม่จะสามารถบันทึกน้ำหนักและผลผลิตจริงในระหว่างกระบวนการได้



รูปที่ 1.1 ภาพแสดงเครื่องความคุ้มขึ้นการทำงานในบัตรเจาะรูเป็นตัวความคุ้มสูตรให้เป็นไปตามที่กำหนด

1.2.2 เป็นการนำเอาในโครงໂປຣເຊີສ່ເຂອງແລະໃນໂຄຣຄອມພິວເຕອມມາປະຢຸກທີ່ໃຫ້ໃນระบบ เพื่อให้ระบบมีความคล่องตัว(Flexibility) มีສົມຮຽນນະ (Performance) ສູງ ແລະ ຮາຄາດູກ

1.2.3 ເພື່ອປັບປຸງແລະແກ້ໄຂຫາຂອງຮບດີມ ແລະ ນຳຮບຄອມພິວເຕອມມາປະຢຸກທີ່ໃຫ້ເໜາະສົມກັບຄວາມຕ້ອງການ ຂອງອຸດສາຫກຮມກາຍໃນປະເທດ ໂດຍທຳໄຫ້ຄຸນພາພີ້ ນອກຈາກນັ້ນຍັງ ເປັນແນວທາງໃນການນຳໄປພັນນາຮບອື່ນທີ່ມີລັກ້ານະກາຮ່າງຄ້າລ້າຍຄຶ້ງກັບຮບດີມທີ່ທໍາການວິຈัย

1.2.4 ນຳຮບທີ່ທົດລອງວິຈัยໄປປະຢຸກທີ່ໃໝ່ຈົງໃນໂຮງງານອຸດສາຫກຮມໃນປະເທດ

1.3 ປະໂຍບີທີ່ຄາຄວ່າຈະໄຄ້ຮັບຈາກກາງວິຈัย

1.3.1 ເຂົ້າໃຈບັນກາຮ່າງໃນໂຮງງານຜລິຕອາຫາຮສັກ ແລະ ກະບວນກາຮ່າງໃນໂຮງງານອຸດສາຫກຮມມາກື້ນ

1.3.2 เข้าใจเทคโนโลยีเกี่ยวกับระบบในโครงสร้างพื้นที่ทางค้านยาร์ดแวร์ เช่น
เทคนิคการอินเตอร์เฟส (Interfacing technique) การรับส่งข้อมูลกับในโครงสร้างพื้นที่
และระบบอื่นๆ เป็นต้น

1.3.3 เข้าใจวิธีการเขียนโปรแกรมทางด้านการจัดการบัญชีประเภทต่างๆ วิธีการ
พัฒนาโปรแกรมควบคุ้มการทำงานของระบบ และอื่นๆ

1.3.4 ได้เครื่องต้นแบบของระบบควบคุม ซึ่งสามารถนำไปใช้ได้จริงในโรงงาน
อุตสาหกรรม

1.3.5 เป็นแนวทางในการพัฒนาระบบควบคุมด้วยคอมพิวเตอร์ ที่ใช้ในทางอุตสาหกรรม
อื่นๆ

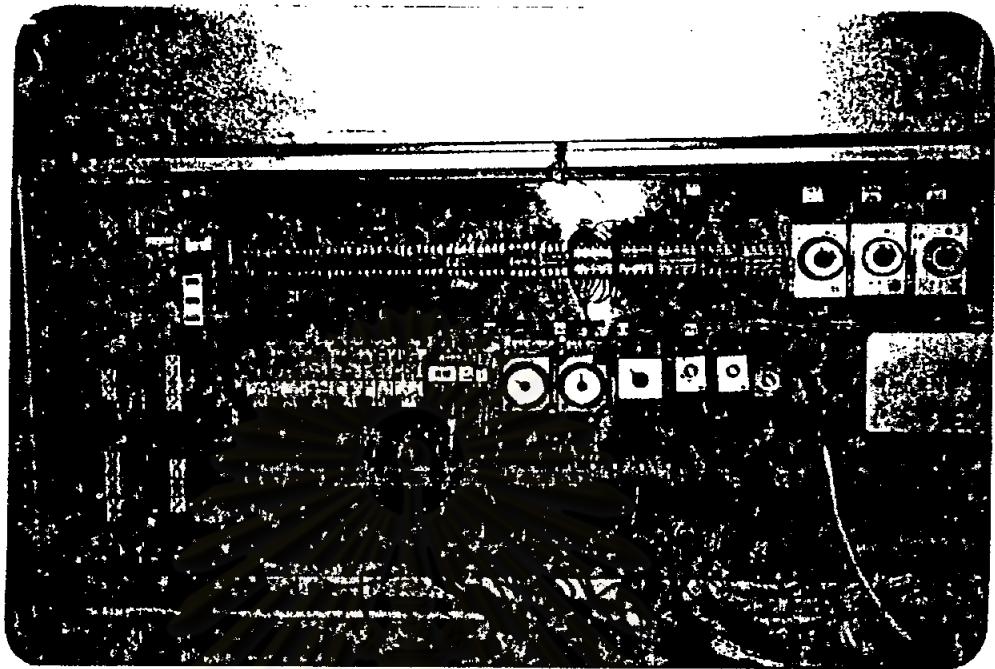
1.4 ขอบเขตของการวิจัย

สำหรับงานวิจัยนี้จะมีขอบเขตของการวิจัยโดยสรุปดังท่อไปนี้

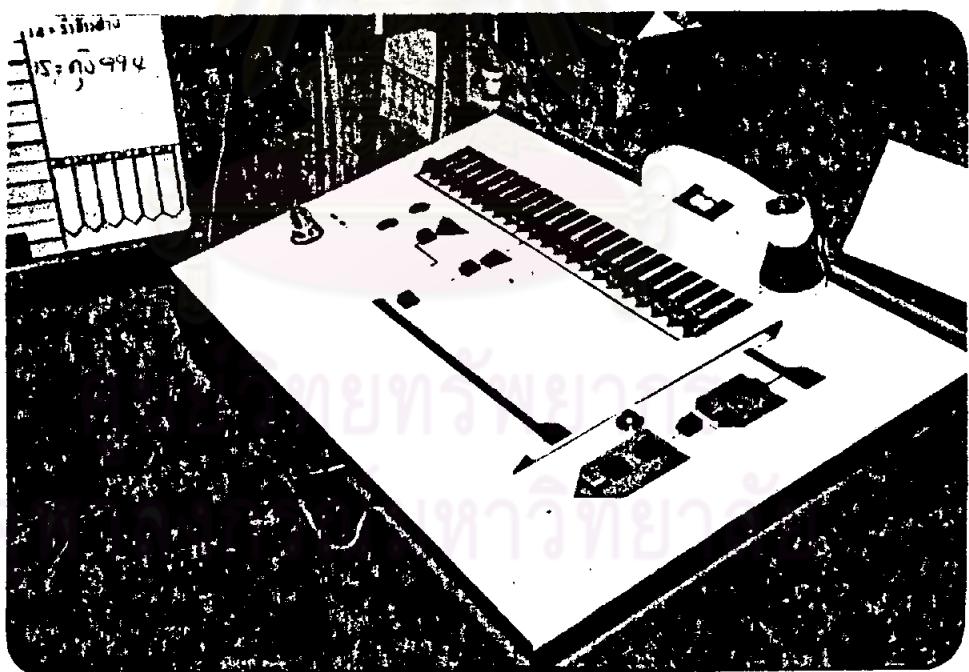
1.4.1 จะใช้ระบบนี้เข้าไปแทนที่ระบบเดิม โดยเริ่มตั้งแต่การควบคุมลิฟต์ให้ถังเก็บวัสดุ
ติด จนกระทั่งถังลิฟต์ให้ถังซึ่ง ถ้าคูจากฐานที่ 2.2 กก. หรือ บริเวณที่ต้องรอน

1.4.2 ส่วนที่อยู่นอกเหนือบริเวณที่กล่าวถึงจะใช้ programmable logic control
เป็นគัคุบคุณแทน

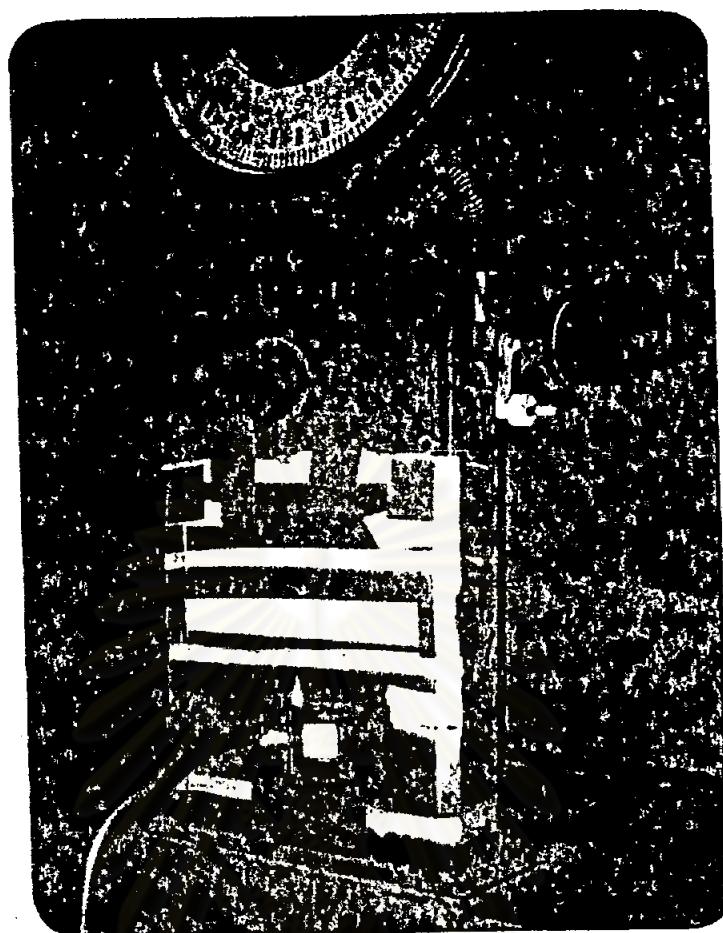
ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 1.2 ภาพแสดงอุปกรณ์ภายในของเครื่องควบคุมเดิน



รูปที่ 1.3 ภาพแสดงเครื่องควบคุมที่ใช้คนควบคุมทั้งหมด



รูปที่ 1.4 ภาพแสดงการต่อໂຫລດເຂົ້າກັນເຄື່ອງຫັ້ງເດີມ

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย