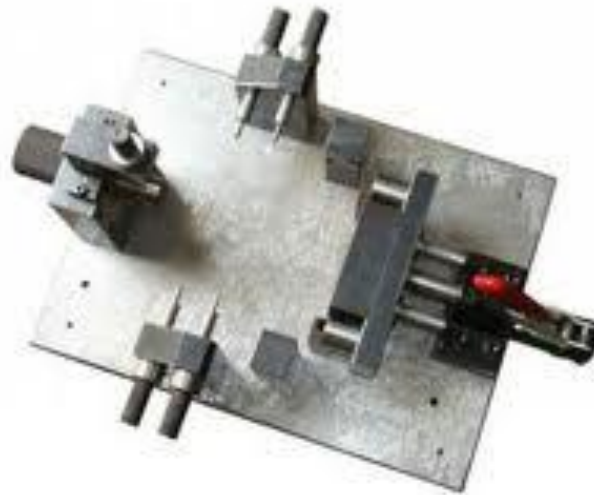


บทที่ 9

ชนิดและการใช้งานของจิ๊กและฟิกซ์เจอร์แบบพิเศษ



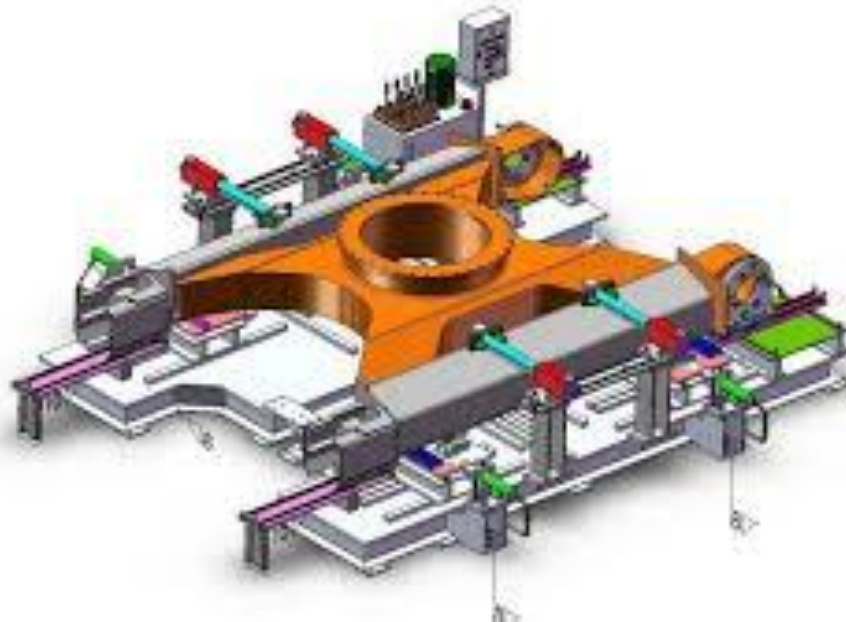
9.1 บทนำ

จิ๊กและฟิกซ์เจอร์ซึ่งมีแบบฟอร์มเป็นพื้นฐานธรรมดา ๆ แต่ในบทยี่ จะกล่าวครอบคลุมถึงส่วนที่ยุ่งยากมากยิ่งขึ้น อันได้แก่จิ๊กและฟิกซ์เจอร์ แบบโมดูลาร์(Modular toolings) ฟิกซ์เจอร์งานเชื่อม (Welding Fixture) เครื่องจักรระบบเอ็นซี (Numerically Controlled Machines) และฟิกซ์เจอร์สำหรับตรวจสอบซึ่งปัจจุบันนี้สิ่งเหล่านี้กำลังเป็นที่นิยมใช้อย่างมากในโรงงานอุตสาหกรรม



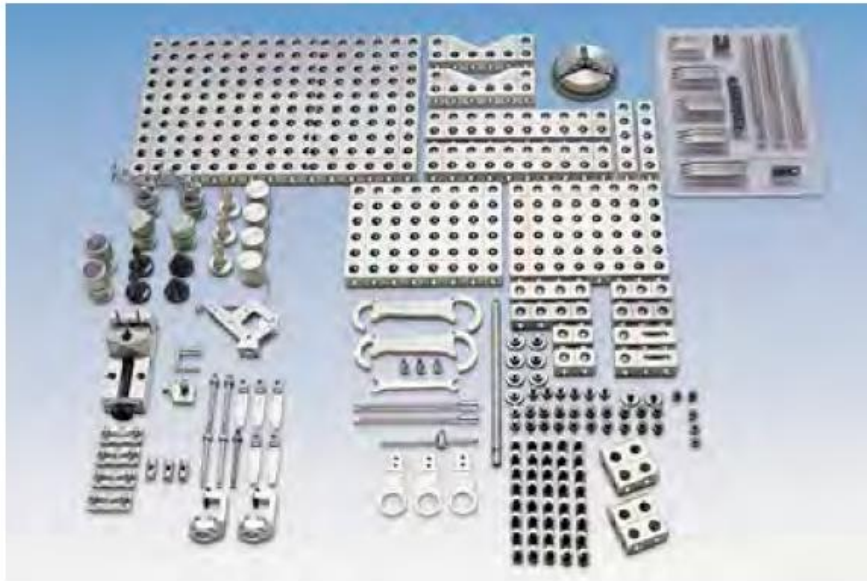
9.2 จิ๊กและฟิกเจอร์แบบโมดูลาร์

จิ๊กและฟิกเจอร์แบบโมดูลาร์หรือแบบชุดสร้างประกอบนี้เป็นสิ่ง
ที่ทำให้การออกแบบจิ๊กและฟิกซ์เจอร์เป็นไปด้วยความรวดเร็วมาก
หรือกล่าวอีกอย่างหนึ่งก็คือเป็นการลดเวลาที่ต้องการในการออกแบบ
และลดเวลาในการก่อสร้างจิ๊กและฟิกเจอร์แบบพิเศษอีกด้วย

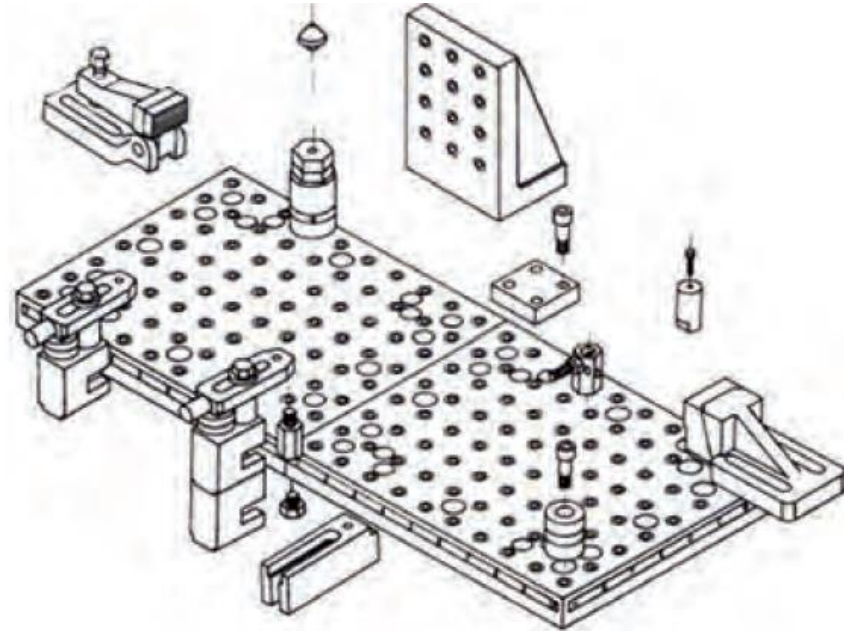


9.2.1 การสร้างประกอบจิ๊กและฟิกเจอร์แบบโมดูลาร์

ในชุดของแบบโมดูลาร์นี้จะประกอบไปด้วยชิ้นส่วนที่เป็นมาตรฐานและส่วนพิเศษเป็นชุด ๆ อันได้แก่แผ่นฐาน (Base Plates) ปลอกนำ (Bushings) แผ่นกำหนดตำแหน่ง (Locator straps) ตัวกำหนดช่องว่าง (Spacers) ตัวจับยึด (Clamps) สลักเกลียว (Bolts) และสกรู (Screws)



ก) อุปกรณ์ต่าง ๆ ของโมดูลาร์



ข) ตัวอย่างการประกอบ

9.2.2 ข้อดีของจิ๊กและฟิกเจอร์แบบโมดูลาร์

ชิ้นส่วนประกอบของจิ๊กและฟิกเจอร์แบบโมดูลาร์ให้ผลดีอย่างกว้างขวาง ซึ่งที่สำคัญได้แก่ ช่วยประหยัดค่าใช้จ่ายในการสร้างจิ๊กและฟิกเจอร์แบบพิเศษได้อย่างมาก แม้ว่าจะค่าใช้จ่ายเริ่มแรกของแบบโมดูลาร์จะสูงกว่าเล็กน้อย แต่สามารถที่จะประหยัดค่าใช้จ่ายได้เป็นอย่างมาก



9.3 จิ๊กและฟิกเจอร์สำหรับงานเชื่อม

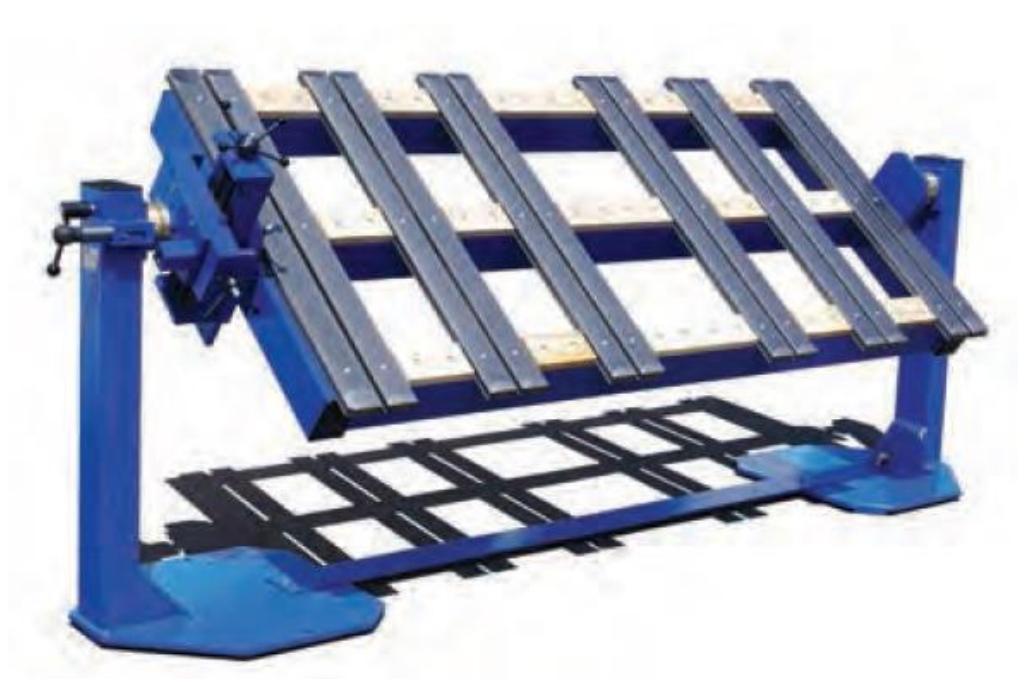
การเชื่อมเป็นวิธีการหนึ่งที่มีประสิทธิภาพสูงที่สุดและประหยัดที่สุดที่ใช้ในการประสานโลหะให้ติดกันโดยเหตุผลนี้งานการเชื่อมจึงเป็นวิธีการประกอบเริ่มแรกที่ถูกใช้กันในโรงงานอุตสาหกรรมทั่วไป ถึงแม้ว่าปริมาณความร้อนจำนวนมากต้องถูกใช้งานในงานเชื่อม



9.3.1 ชนิดของจิกและฟิกซ์เจอร์งานเชื่อม

จิกและฟิกซ์เจอร์ที่ใช้ในงานเชื่อมสามารถที่จะแบ่งออกได้เป็น 3 ชนิดคือ

- การเชื่อมตรึงปืนจุด
- การเชื่อม
- การยึดจับ



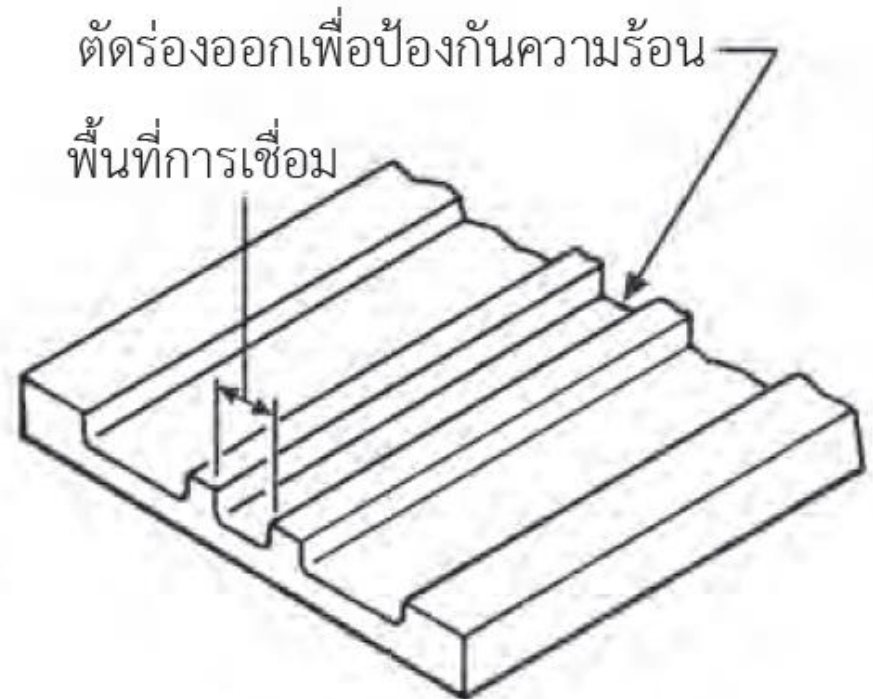
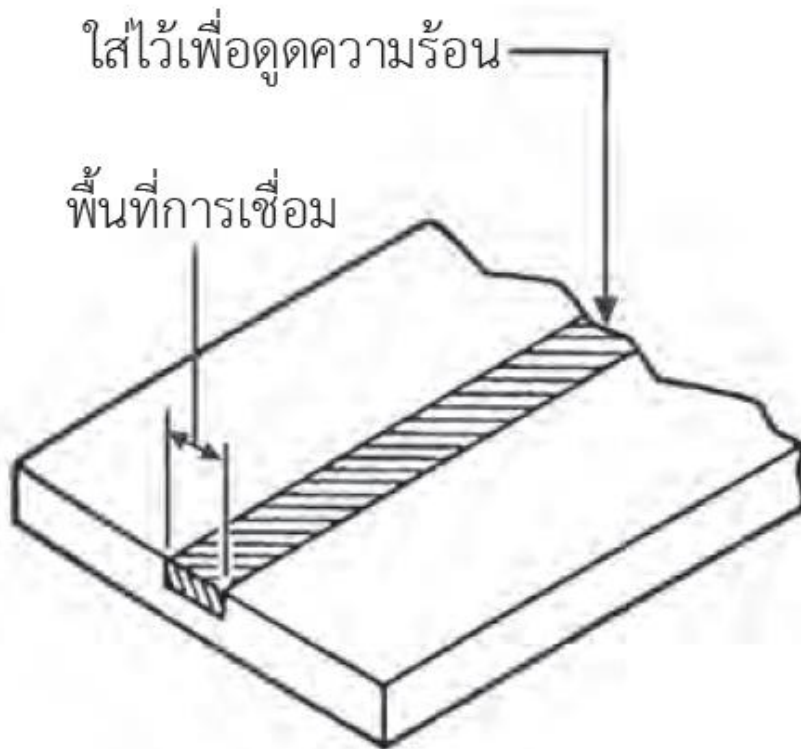
9.3.2 การกำหนดตำแหน่งและการยึดจับชิ้นงาน

หลักการพื้นฐานสำหรับการกำหนดตำแหน่งและการจัดยึดชิ้นงานนี้ที่ใช้สำหรับการทำงานบนเครื่องจักรกลก็สามารถนำไปใช้กับงานเชื่อมได้เช่นกัน โดยที่ระดับความถูกต้องเพียงตรงสำหรับงานเชื่อมนี้จะลดน้อยลงไปบ้าง



9.3.3 การพิจารณาชั้นพื้นฐานของการออกแบบ

นอกจากการกำหนดตำแหน่งและการจับยึดชิ้นงานแล้ว นักออกแบบจิ๊กฟิกเจอร์ยังต้องพิจารณาแพคเตอร์อื่นๆ อีกหลายอย่าง ก่อนที่จิ๊กหรือฟิกเจอร์สำหรับงานเชื่อมจะสามารถถูกออกแบบมาได้



9.3.4 จุดประสงค์ในการออกแบบ มีดังต่อไปนี้

9.3.4.1 สำหรับหน้าที่อย่างแรกของจิ๊กและฟิกเจอร์ของงานเชื่อมก็เพื่อที่จะยึดชิ้นงานให้อยู่ในตำแหน่งที่ถูกต้องตลอดระยะเวลาในงานเชื่อม

9.3.4.2 จะต้องสามารถผลิตงานได้หลายอย่าง โดยไม่มีความผิดพลาดหรือมีน้อยมาก

9.3.4.3 ความร้อนที่เกิดในพื้นที่งานเชื่อมจะต้องถูกควบคุมไว้

9.3.4.4 จิ๊กและฟิกเจอร์จะต้องมีตัวกันงองหรือใช้งานได้ง่าย

9.3.4.5 ขนาดที่สำคัญของชิ้นงานควรจะถูกกำหนดตำแหน่งและยึดไว้

9.3.4.6 พื้นที่ที่ทำการเชื่อมต้องมีความง่ายและสะดวกในการใช้งาน

9.3.4.7 จิ๊กและฟิกเจอร์ที่มีความหนักมากๆ ควรจะถูกรองรับด้วยเครื่องมือกล เพื่อช่วยให้ผู้ทำงานไม่ยกสิ่งที่หนักเกินไป

9.3.4.8 การทำงานที่สามารถทำเตรียมก่อนได้ควรจะทำให้มากที่สุดก่อนที่จะนำชิ้นงานใส่จิ๊กหรือฟิกเจอร์นั้นๆ

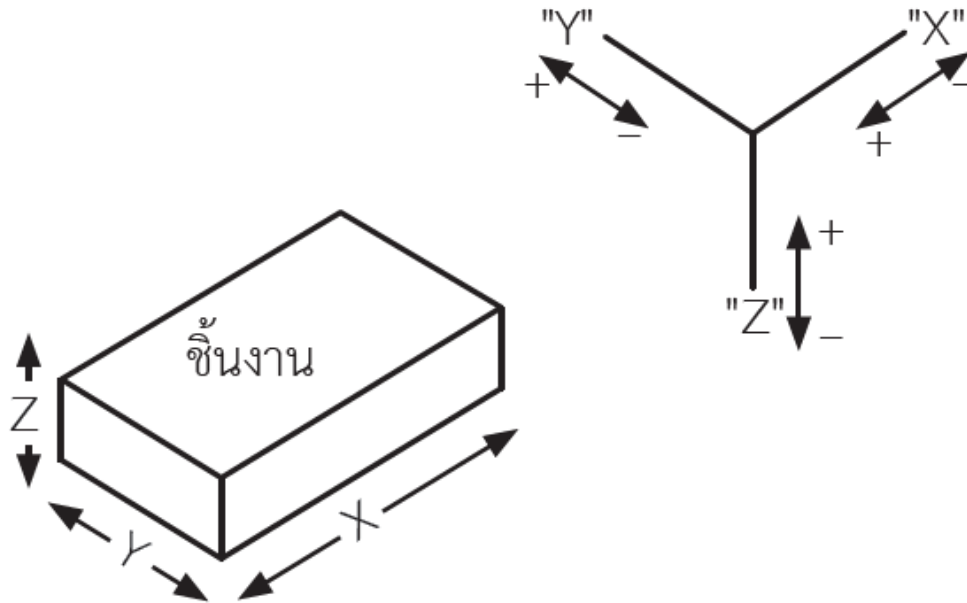
9.4 จิ๊กและฟิกเจอร์สำหรับเครื่องจักรระบบเอ็นซี

เมื่อเร็วๆ นี้วงการอุตสาหกรรมได้มีการเปลี่ยนแปลงที่น่าทึ่งเกี่ยวกับวิธีการทำงานผลิตชิ้นงานของเครื่องจักร โดยปริมาณงานผลิตได้เพิ่มมากขึ้นในขณะที่ค่าใช้จ่ายน้อยลง ทำให้งานด้านอุตสาหกรรมมีประสิทธิภาพสูงยิ่งขึ้น นั่นคือวงการอุตสาหกรรมได้นำเครื่องจักรใหม่มาใช้งานซึ่งก็คือ เครื่องจักรที่ใช้ควบคุมด้วยระบบตัวเลข



9.4.1 หลักการทำงานเบื้องต้นของระบบเอ็นซี

เครื่องจักรกลระบบเอ็นซี มีการทำงานคล้ายกับเครื่องจักรกลธรรมดา แต่สามารถทำงานได้เร็วกว่ามากโดยที่คนไม่ต้องควบคุมดูแล ความหมายของระบบเอ็นซี จะหมายถึงการเคลื่อนที่ต่างๆ ของเครื่อง จะถูกบังคับไว้เป็นไปตามที่เราต้องการ



9.4.2 เครื่องจักรกลระบบเอ็นซีชนิดต่างๆ

9.4.2.1 เครื่องระบบจุดหนึ่งไปยังจุดหนึ่ง

9.4.2.2 เครื่องจักรระบบทางเดินต่อเนื่อง

9.4.3 ความจำเป็นของจิ๊กและฟิกเจอร์ระบบเอ็นซี

เครื่องจักรระบบเอ็นซีมีแนวทางที่จะทำงานได้หลายจุดมุ่งหมาย (Multipurpose) และยึดจับงานได้อย่างกว้างขวาง เครื่องจักรกลระบบเอ็นซีได้บีบบังคับให้น้ออกแบบจิ๊กและฟิกเจอร์ต้องย้อนกลับไปพิจารณาพื้นฐานของการออกแบบจิ๊กหรือฟิกเจอร์อีกครั้งหนึ่ง

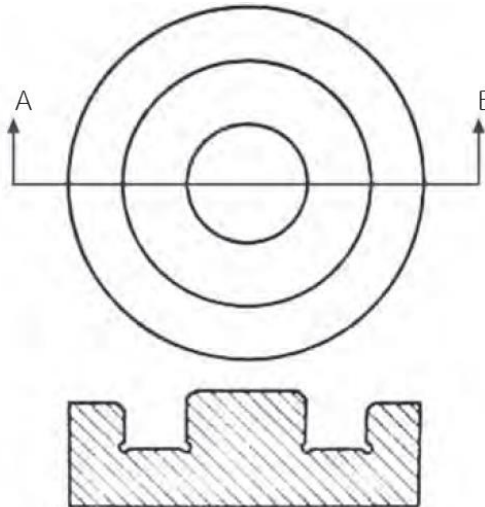
9.3.4 ตัวยึดชิ้นงานชนิดต่างๆ

หน้าที่อย่างแรกของตัวยึดชิ้นงานสำหรับเครื่องเอ็นซี คือ การยึดจับและกำหนดตำแหน่งชิ้นงานตัวยึดจับชิ้นงานนี้ไม่จำเป็นที่จะต้องให้แบบที่มีราคาแพงหรือมีความประณีตมากเกินไป

9.5 ฟีกเจอร์สำหรับการตรวจสอบ

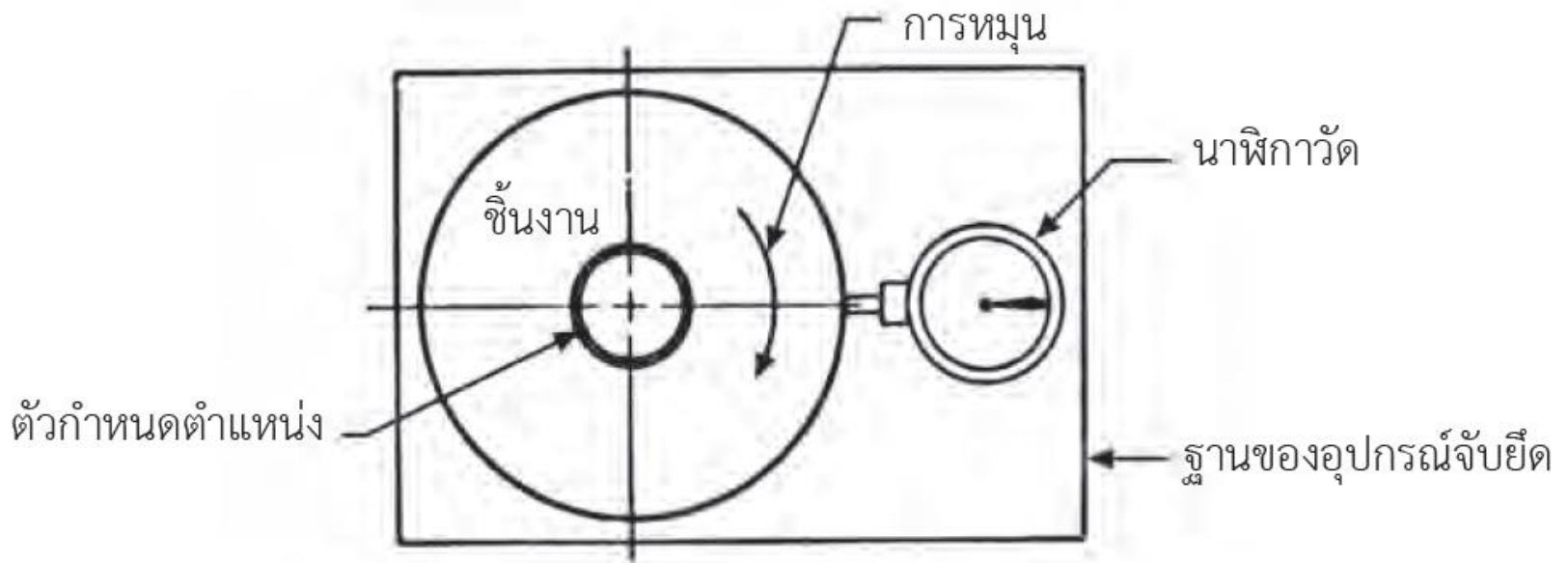
อุปกรณ์จับยึดทั่วไปมีอยู่ 2 ชนิด 1. ชนิดตรวจสอบ 2. ชนิดการวัด

9.5.1 ชนิดตรวจสอบ



9.5.2 ฟังก์เจอร์การวัด

ฟังก์เจอร์นี้สามารถที่จะเป็นตัวบ่งชี้ได้อย่างละเอียดเที่ยงตรงว่า
ชิ้นงานมีความผิดพลาดไปเท่าไร เช่น ใช้นาฬิกาวัดตรวจสอบความ
ผิดพลาดของเส้นผ่าศูนย์กลางภายใน



9.5.3 เกจชนิดอื่นๆ

9.5.3.1 เกจแบบสลัก ใช้ในการวัดความลึก

9.5.3.2 เกจวัดค่าลิมิต นิยมใช้สำหรับการตรวจสอบขนาดที่เป็นค่าสูงสุดและค่าต่ำสุดของชิ้นงาน

9.5.3.3 เกจแบบเทมเพลท เป็นเกจที่ถูกนำไปใช้สำหรับตรวจสอบเส้นรอบรูปของงานต่าง ๆ เช่น รัศมี มุม หรือเกลียว