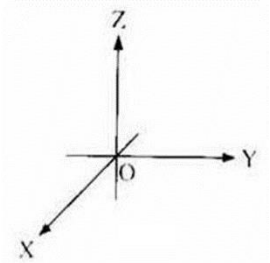
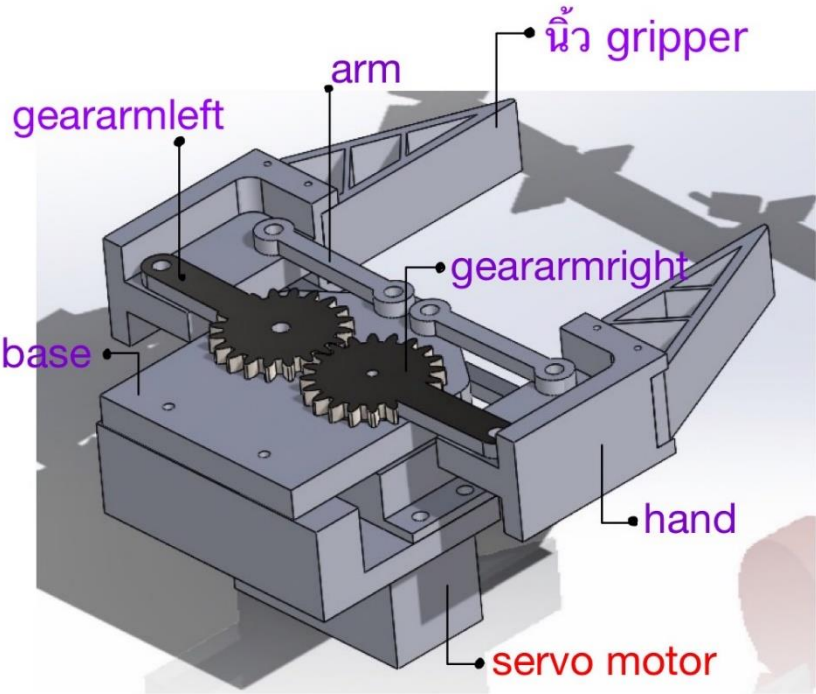
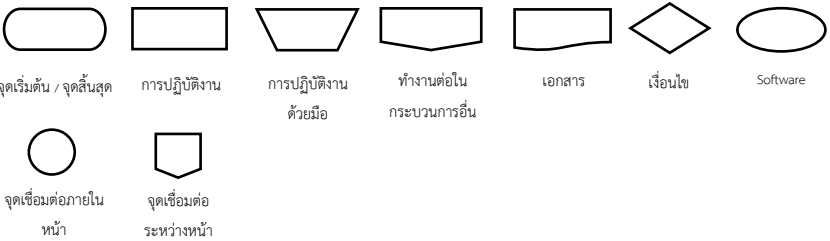


บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 1/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXXX / XXXXX

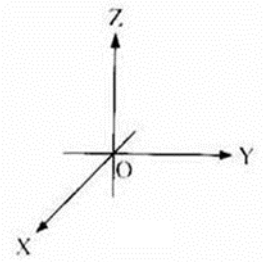
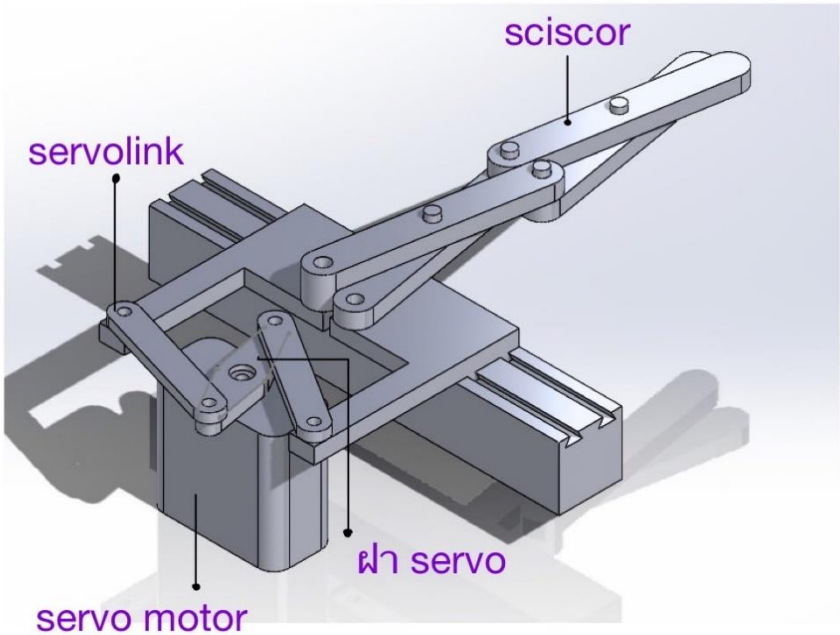


คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม

สัญลักษณ์ :

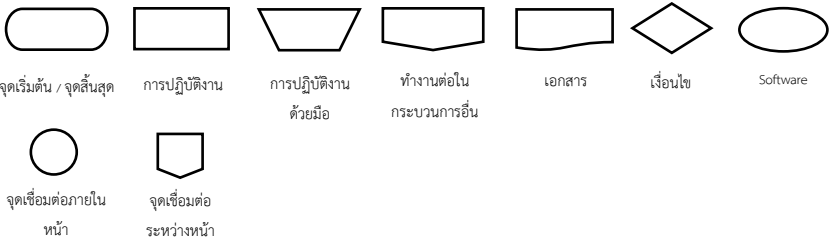


บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 2/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXXX / XXXXX



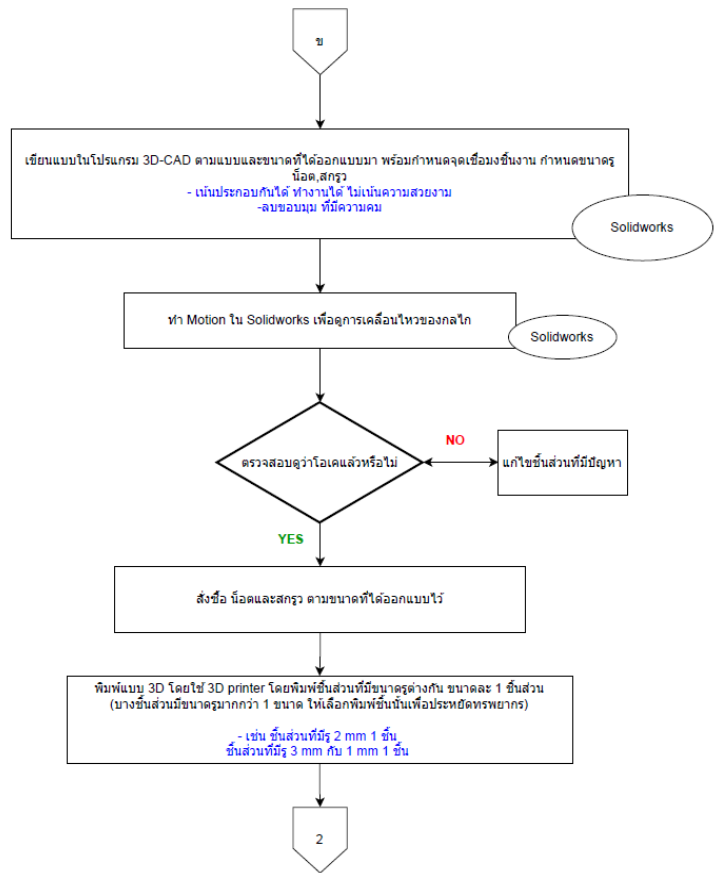
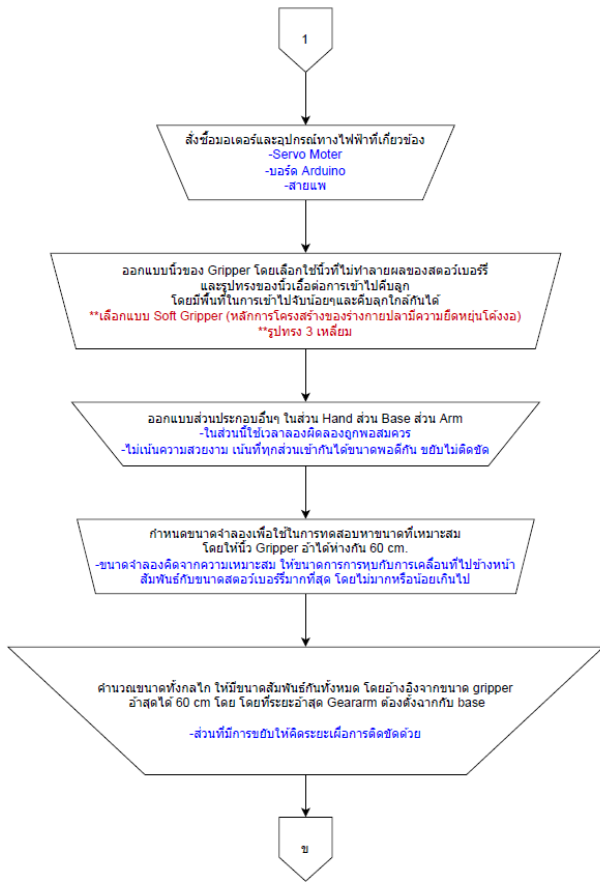
คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม

สัญลักษณ์ :



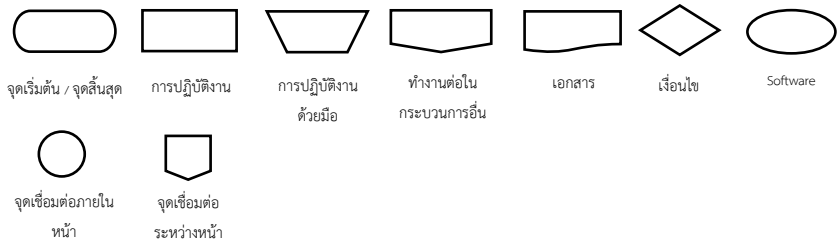


บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 4/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX

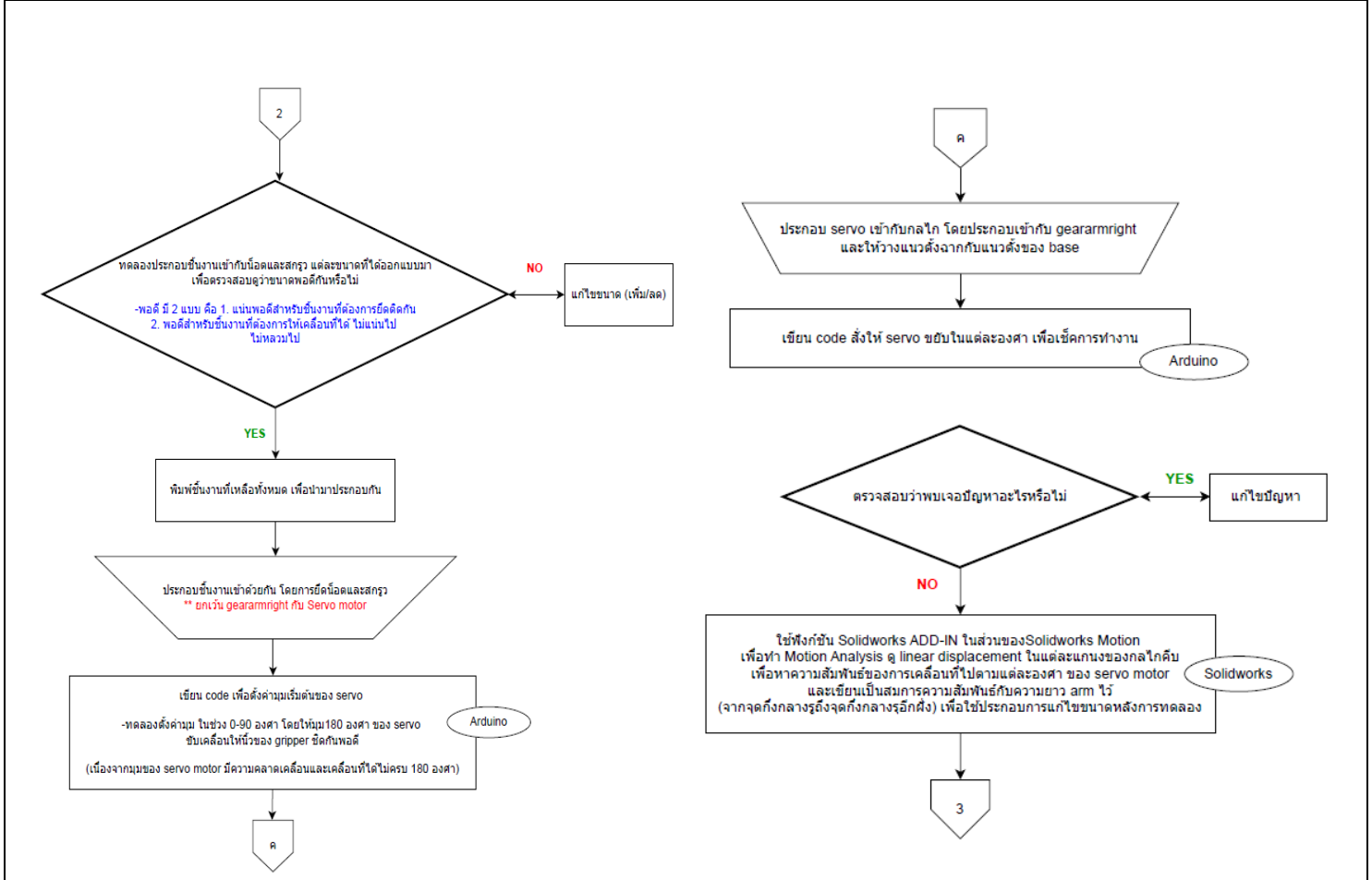


คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม

สัญลักษณ์ :



บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 5/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX



คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม

สัญลักษณ์ :

จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด

การปฏิบัติงาน

การปฏิบัติงานด้วยมือ

ทำงานต่อเนื่องในกระบวนการอื่น

เอกสาร

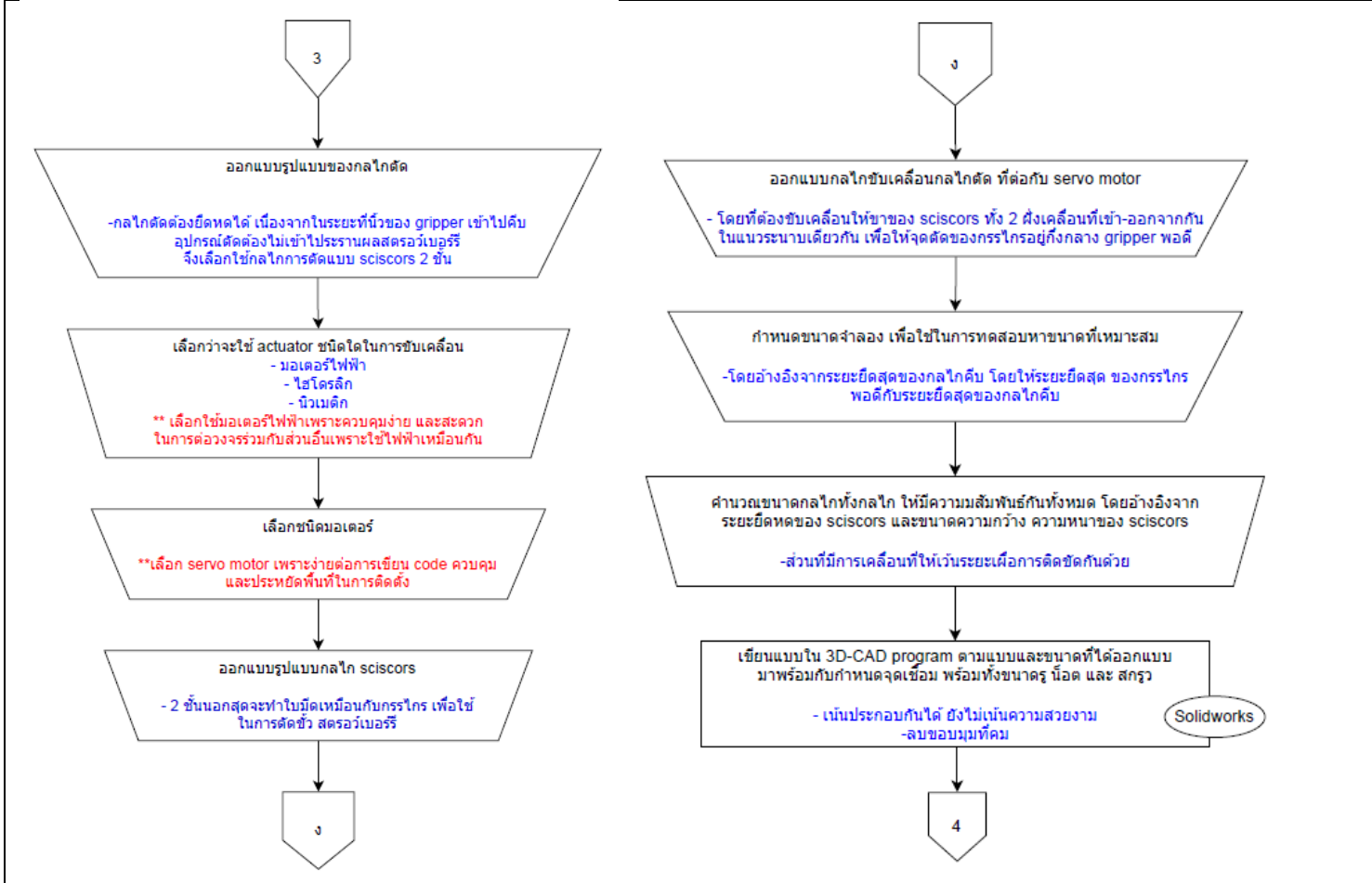
เงื่อนไข

Software

จุดเชื่อมต่อภายในหน้า

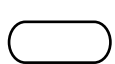
จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า

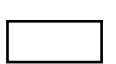
บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 6/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมัง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX

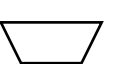



คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม


สัญลักษณ์ :

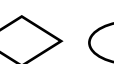
  
จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด


  
การปฏิบัติงาน


  
การปฏิบัติงานด้วยมือ


  
ทำงานต่อเนื่องในกระบวนการอื่น

  
เอกสาร

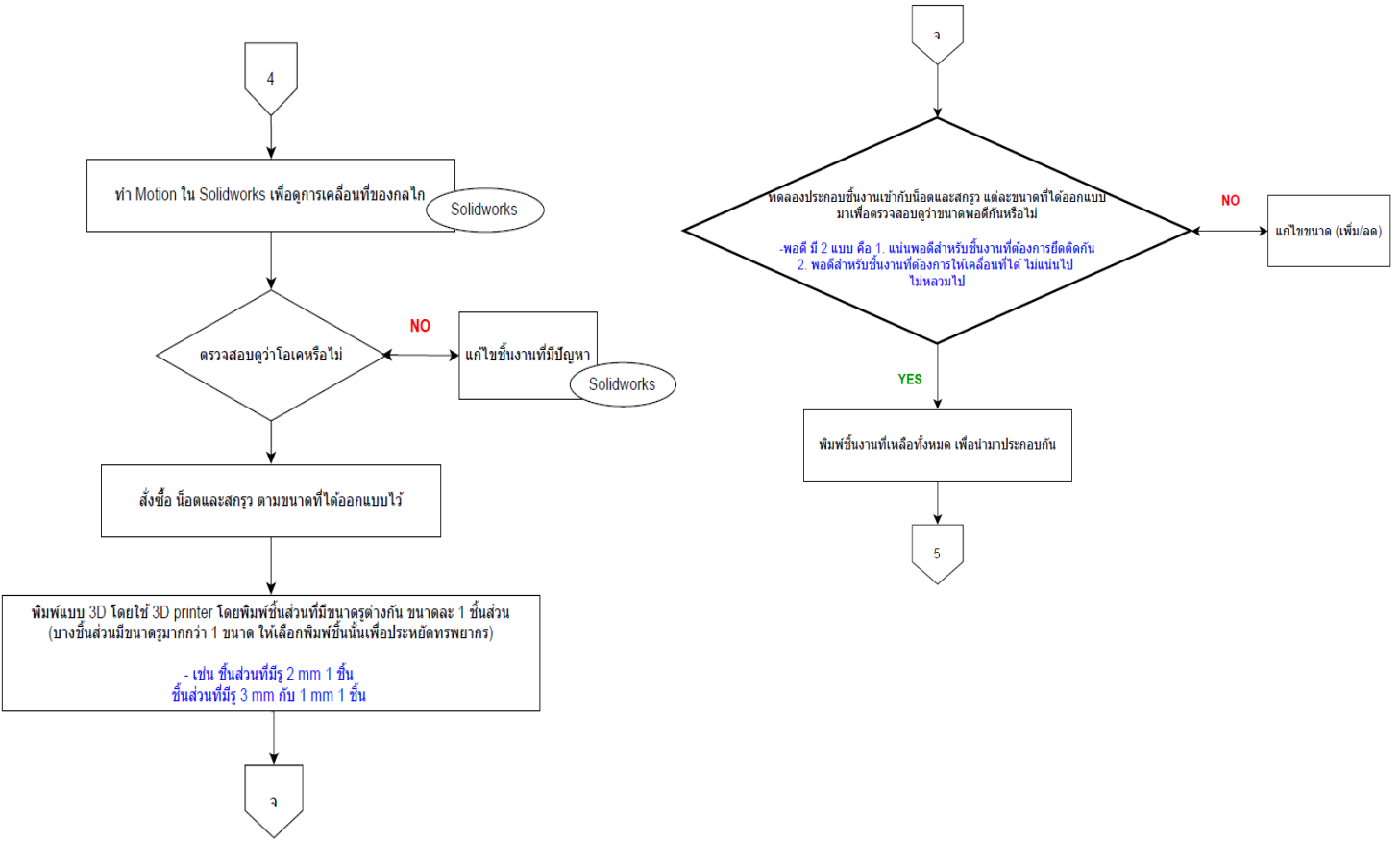
  
เงื่อนไข

  
Software

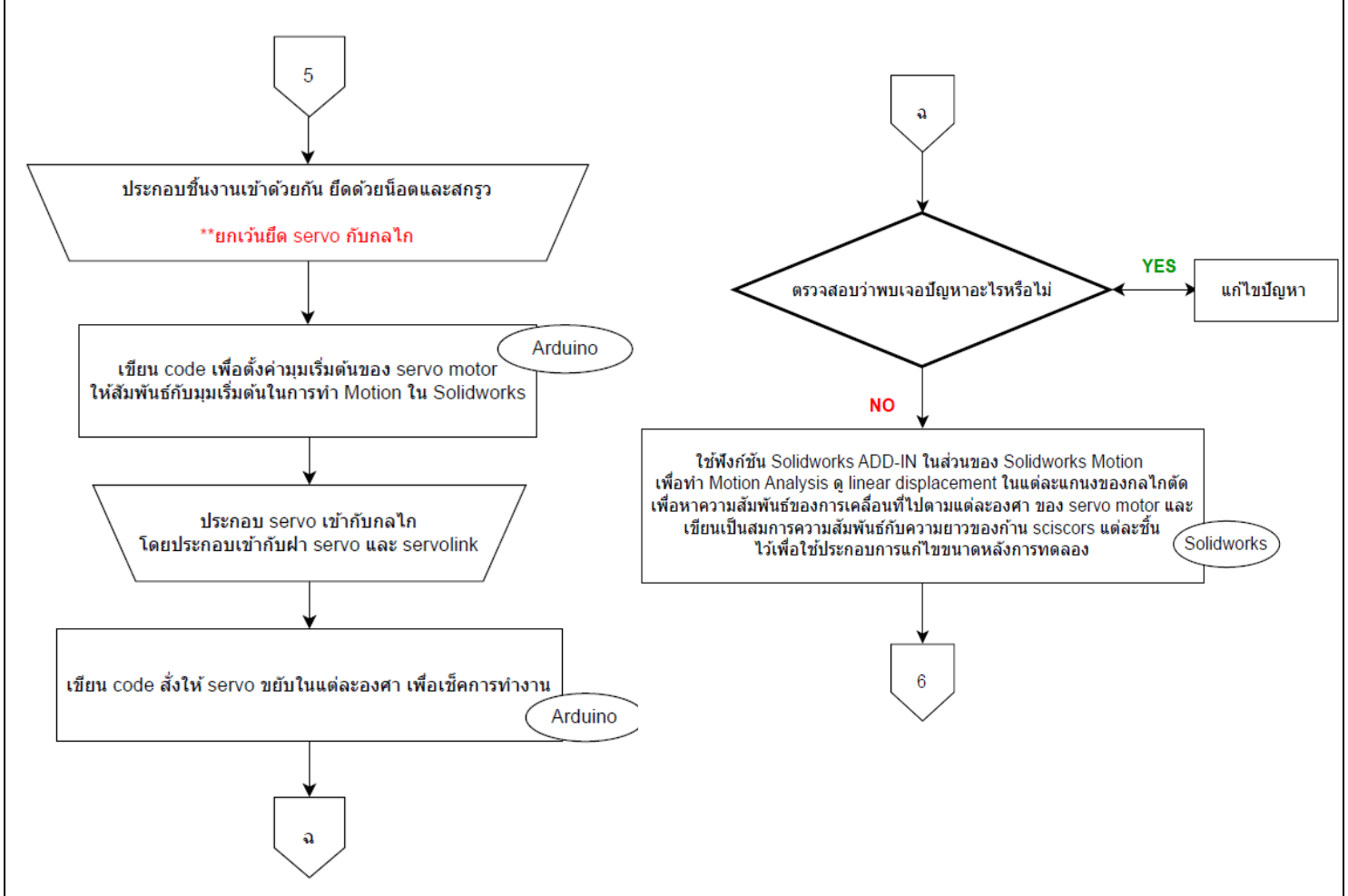
  
จุดเชื่อมต่อภายในหน้า

  
จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า

บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 7/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXXX / XXXXX



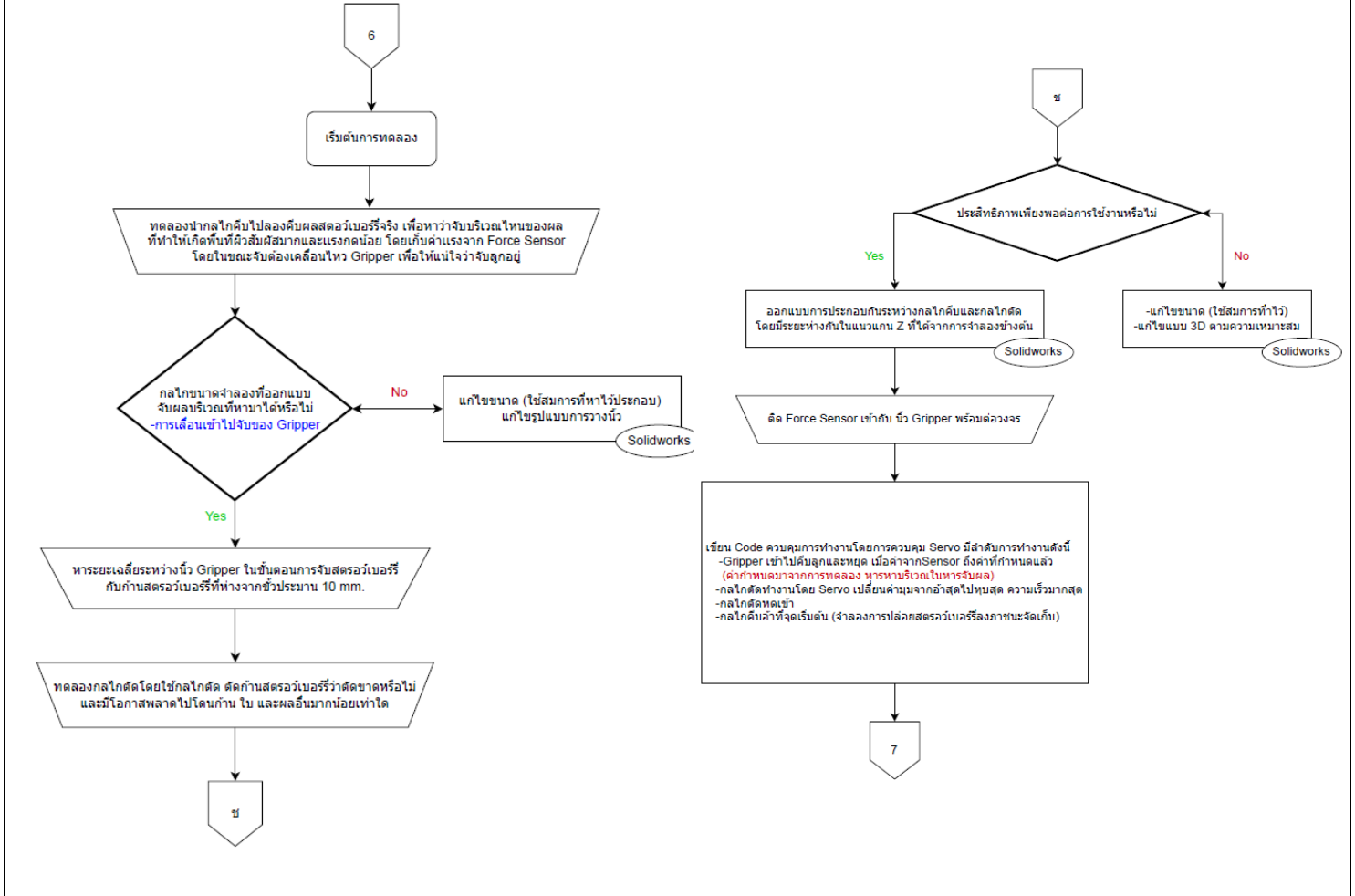
บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 8/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX



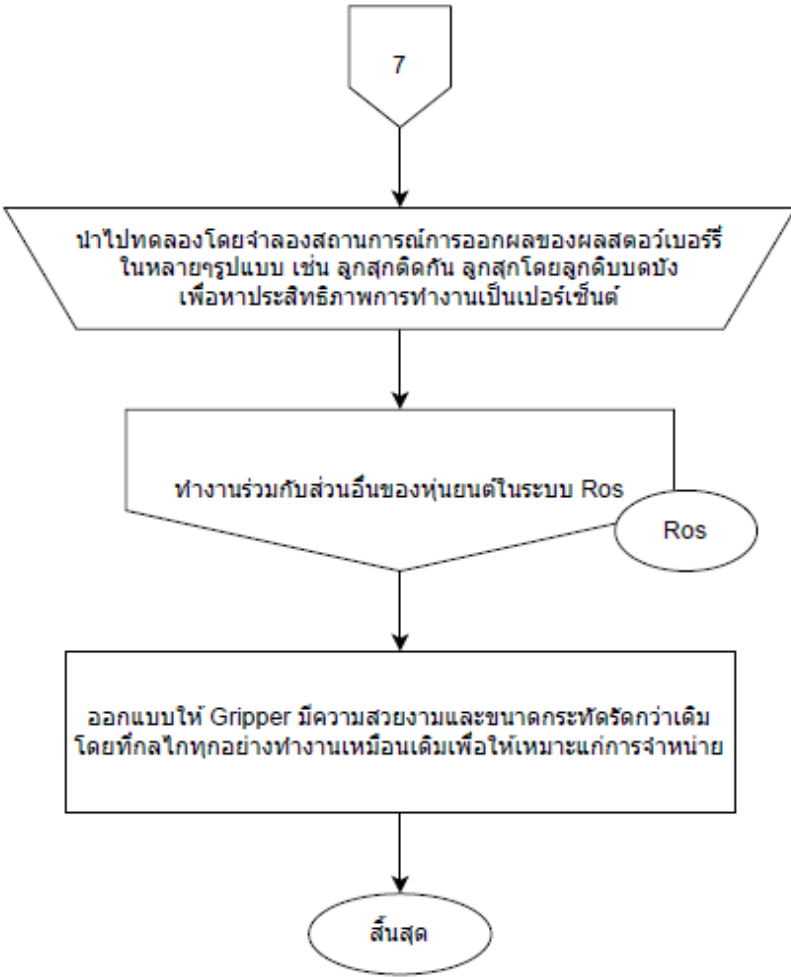
คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม	สัญลักษณ์ : <div> <div>จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด</div> <div>การปฏิบัติงาน</div> <div>การปฏิบัติงานด้วยมือ</div> <div>ทำงานต่อเนื่องในกระบวนการอื่น</div> <div>เอกสาร</div> <div>เงื่อนไข</div> <div>Software</div> <div>จุดเชื่อมต่อภายในหน้า</div> <div>จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า</div> </div>
--	--



บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 9/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXXX / XXXXX



บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 10/10
ผู้จัดทำ : นาย ธนภัทร ชัยมั่ง	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXXX / XXXXX



คำอธิบาย : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม

สัญลักษณ์ :

