|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด** | | |
| **ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)** | **หมายเลขเอกสาร** : | XXXXXXX |
| **เรื่อง** : ออกแบบและสร้าง gripper สำหรับหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวสตรอว์เบอร์รี | **แก้ไขครั้งที่** : | **ณ วันที่** : DD.MM.YY |
| **แผนก** : Research and Development | **สำเนาที่** : | **หน้า** : 3/10 |
| **ผู้จัดทำ** : นาย ธนภัทร ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **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 ชัยมัง | **ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ** | XXXXXX / XXXXX |
|  | | |
| **คำอธิบาย** : ออกแบบและสร้าง gripper ที่ใช้ประกอบกับแขนกลหุ่นยนต์ เพื่อใช้เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี โดยจะใช้ค่าตำแหน่งจากระบบ detector และใช้ servo ในการควบคุม | **สัญลักษณ์** :  จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า  จุดเชื่อมต่อภายในหน้า  Software  เงื่อนไข  เอกสาร  การปฏิบัติงาน  จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด  ทำงานต่อในกระบวนการอื่น  การปฏิบัติงานด้วยมือ | |