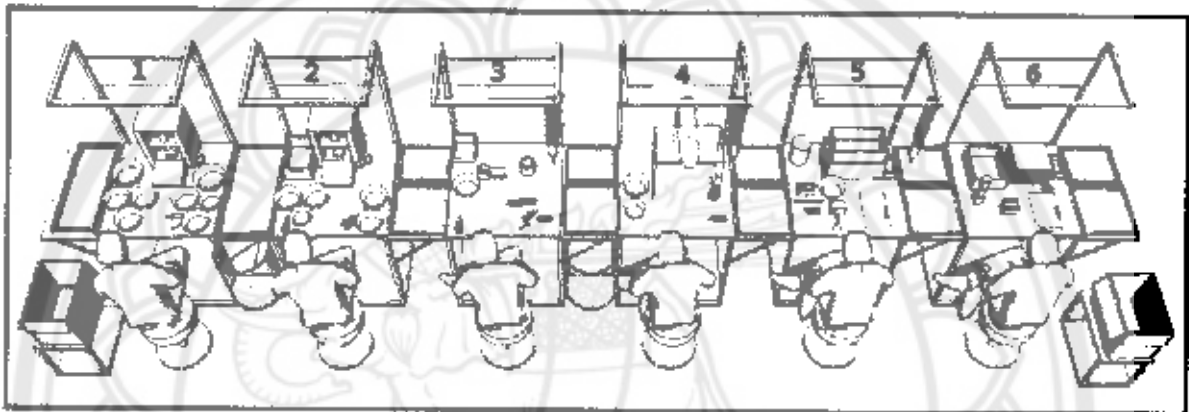




บทที่ 4

ผลการดำเนินการวิจัย

จากการรวบรวมข้อมูลในการปรับปรุงการประกอบชิ้นส่วนผลิตภัณฑ์การประกอบอุปกรณ์
TIMER RELAY TR996 กรณีศึกษาบริษัท P.E. Technic Co.,Ltd. ได้มีการศึกษาและดำเนินการวิจัย
ดังนี้



รูปที่ 4.1 สถานีงานการประกอบอุปกรณ์ TIMER RELAY TR996 ทั้ง 6 สถานีงาน

4.1 การเก็บข้อมูลเบื้องต้น

4.1.1 บันทึกข้อมูลการประกอบอุปกรณ์ TIMER RELAY TR996 ทั้ง 6 สถานีงาน (ดังรูปที่ 4.1) จากวิดีโอที่ได้ถ่ายการทำงานไว้ โดยจะบันทึกการจัดตำแหน่งของอะไหล่ อุปกรณ์และเครื่องจักรบนโต๊ะทำงาน และอะไหล่ อุปกรณ์และเครื่องจักรที่ใช้ในการประกอบ รวมไปถึงขั้นตอนการประกอบของอุปกรณ์ TIMER RELAY TR996 ทั้ง 6 สถานีงาน โดยแยกออกเป็นแต่ละสถานีงาน ดังนี้

- สถานีงานที่ 1 การประกอบตัวถัง ดังตารางที่ 4.1
- สถานีงานที่ 2 การประกอบ Relay ดังตารางที่ 4.2
- สถานีงานที่ 3 การวัดหน้าสัมผัส ดังตารางที่ 4.3
- สถานีงานที่ 4 การบัดกรี ดังตารางที่ 4.4
- สถานีงานที่ 5 ทดสอบการทำงาน TR996 ดังตารางที่ 4.5
- สถานีงานที่ 6 Pack ใสกล่อง ดังตารางที่ 4.6

ตารางที่ 4.1 แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 1 การประกอบตัวถัง

สถานีงานที่ 1 การประกอบตัวถัง (ก่อนการปรับปรุง)											
<p>อะไหล่</p> <table border="0"> <tr> <td>1. หมุดอลูมิเนียม</td> <td>6. TR8</td> </tr> <tr> <td>2. TR7</td> <td>7. TR5</td> </tr> <tr> <td>3. TR9</td> <td>8. TR13</td> </tr> <tr> <td>4. TR1</td> <td>9. TR6</td> </tr> <tr> <td>5. TR3</td> <td>10. แผ่นปริน TR996</td> </tr> </table>	1. หมุดอลูมิเนียม	6. TR8	2. TR7	7. TR5	3. TR9	8. TR13	4. TR1	9. TR6	5. TR3	10. แผ่นปริน TR996	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - แบบอัด TR1 - กาวซิลิโคนพร้อมขั้วตึง - จิ๊ก <p>เครื่องมือ</p> <ul style="list-style-type: none"> เครื่องอัด MC/EE 06
1. หมุดอลูมิเนียม	6. TR8										
2. TR7	7. TR5										
3. TR9	8. TR13										
4. TR1	9. TR6										
5. TR3	10. แผ่นปริน TR996										
<p>ขั้นตอนการทำงาน</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ใส่หมุดอลูมิเนียมใส่ในแผ่นปริน TR996 ด้านตัวเก็บประจุ 2 ตัว 2. ใส่หมุดอลูมิเนียมในขา TR7 มาใส่แผ่นปริน TR996 จำนวน 2 ตัว 3. ใส่หมุดอลูมิเนียมในขา TR9 มาใส่แผ่นปริน TR996 จำนวน 1 ตัว 4. นำตัวถัง TR1 ทากาวซิลิโคนบริเวณรูสายไฟ 5. นำแผ่นปริน TR996 ไปวางในจิ๊กโดยหงายหมุดขึ้นแล้วใส่ตัวถัง TR1 ลงในแผ่นปริน TR996 ที่วางอยู่ในจิ๊ก 6. ใส่ TR13 ในหลักอลูมิเนียมหลักละ 1 ตัว แล้วใช้แบบกด TR13 กดTR13 ทุกตัว 7. ใส่ TR8 ลงในช่องตัวถัง TR1 แล้วใส่ TR6 ทับ TR8 8. ใส่ TR3 จำนวน 2 ตัวลงในหลักอลูมิเนียมเดียว 9. ใส่ TR5 ทับ TR6 และ TR3 											

ตารางที่ 4.1 (ต่อ) แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 1 การประกอบดัง

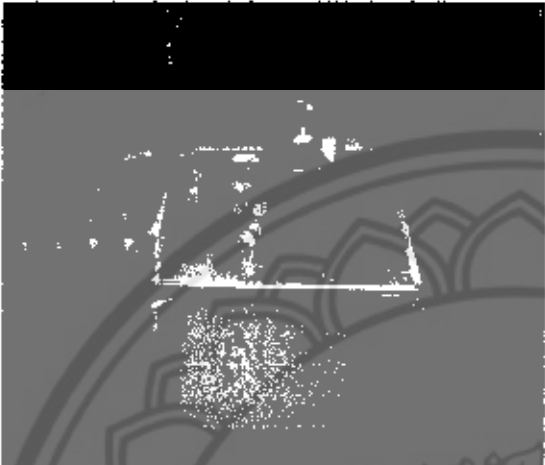
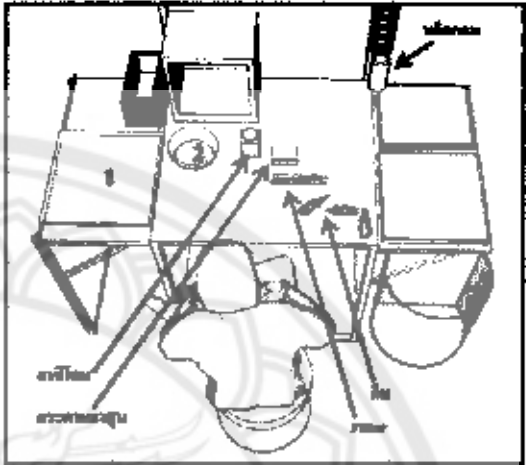
10. ใส่แบบรองยึดลงในตัวถังแล้วทำการยึดด้วยเครื่องยึด โดยให้ขา TR6 หนีไปด้านซ้ายมือ
11. ถอดชิ้นงานออกจากเครื่องตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีต่อไป



ตารางที่ 4.2 แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานรองสถานีงานที่ 2 การประกอบRelay

สถานีงานที่ 2 การประกอบRelay (ก่อนการปรับปรุง)	
<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. RELAY 12 V 2. หมุดอลูมิเนียม 3. TR13 4. TR11 5. TR12 6. สปริงใหญ่ TR14 7. แผ่นมูฟส์ 8. ชิ้นงานจาก Station 1 	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - คีมจับใหญ่ - แบบยึด - จิก <p>เครื่องมือ</p> <ul style="list-style-type: none"> - เครื่องตัด MC/EE 07
<p>ขั้นตอนการทำงาน</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ใส่หมุดอลูมิเนียมจำนวน 2 ตัว ที่ RELAY แล้วนำ RELAY ไปวางในจิก 2. นำชิ้นงาน TR996 ทับ RELAY ที่วางอยู่บนจิกใส่ TR13 ตรงหมุดอลูมิเนียมทั้ง 2 หลักรแล้ว ใช้แบบกด TR1 แล้วใส่ TR11 และ ตามด้วย TR12 3. ใส่แบบรองยึดลงในตัวถัง TR996 แล้วทำการยึดด้วยเครื่องยึดโดยหัน ขา TR6 ไปทางซ้ายมือ ทิ้งไว้ประมาณ 20 วินาที แล้วจึงนำแบบรองยึดออกจากเครื่องยึด 4. ใช้คีมปากนกแก้วง้างขา TR2 ออกให้อยู่กึ่งกลางหัวหมุด 5. ใส่แผ่นแล้วเอาปลายลวดตักใส่ขา TR9 แล้วใช้คีมปากนกแก้วบีบขา TR9 ล็อกปลายลวดตัก 6. ใส่สปริงลงในขาแผ่นมูฟส์แล้วดึงสปริงไปยึดกับขา TR2 7. ตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีงานต่อไป 8. ถอดชิ้นงานออกจากเครื่องตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีต่อไป 	

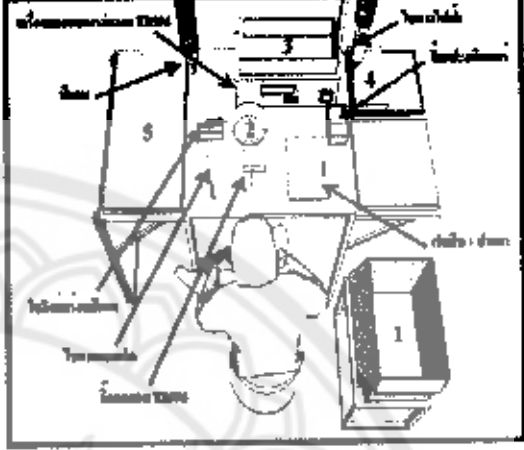
ตารางที่ 4.3 แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 3 การวัดหน้าสัมผัส

สถานีงานที่ 3 การวัดหน้าสัมผัส (ก่อนปรับปรุง)	
	
<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ชิ้นงานจาก Station 2 2. นอต 	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - อารีโตน - คีม - Filler - กระดาษยาสูบ - บล็อกกลม
<p>ขั้นตอนการทำงาน</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ใช้คีมตัดขา TR/ ให้ได้ระยะกับและหน้าคอนแทคตรงกัน (กรณีที่ใช้ขาTR/ ได้ระยะกับไม่ต้องตัดขาTR/) 2. ใช้ฟิลเลอร์เสียบตรงกับโนให้ระยะกับโนให้มีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์เบอร์ 0.25 mm. เข้าได้และถ้าเบอร์ 0.40 mm. จะต้องเข้าไม่ได้ 3. ใช้ฟิลเลอร์เบอร์ 0.65 mm เสียบตรงกับนอกให้ระยะกับนอกมีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์เข้าได้ และแผ่นมูฟส์จะต้องไม่เข้า ถ้าเบอร์ 0.80 mm. จะต้องเข้าไม่ได้ 4. ใช้กระดาษยาสูบชุบอารีโตนเช็ดหน้าของขาให้สะอาด 5. ใช้บล็อกกลมยิงสกรูรูปสี่เหลี่ยมให้สนิท 6. ตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีต่อไป 	

ตารางที่ 4.4 แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 4 บัคกรี

สถานีงานที่ 4 บัคกรี (ก่อนปรับปรุง)	
	
<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. แหวนสปริง 5 mm. 2. สกรู 5 mm. 3. ชุดสายไฟ TR996 4. ชิ้นงานจาก Station 3 	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - หัวแรง 130 W และที่ปักหัวแรง - คีม - ไขควงไฟฟ้า
<p>ขั้นตอนการทำงาน</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ใส่ลูกยางในช่องด้านข้าง 2. ใส่ปลายสายไฟในรูตามตำแหน่ง 3. เหยียดจากสายสีขาว, ดำ, น้ำเงิน 4. บัคกรีหัวสกรูเกลียวปลอกคัทเทอร์รูบคีม 5. บัคกรีปลายสายไฟ 3 เส้นและบัคกรีสายลวดถักทองแดงแล้วตัดปลายลวดที่เหลือออก 6. บัคกรีปลายสายคอยล์ 2 เส้น คึงให้คึงตัดส่วนที่เกินออก 7. คึงสายไฟให้คึงพอประมาณ 8. ใส่สกรู 5 mm. พร้อมแหวนสปริงขันใส่ขาTR6ตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีงานต่อไป 	

ตารางที่ 4.5 แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 5 ทดสอบการทำงาน TR996

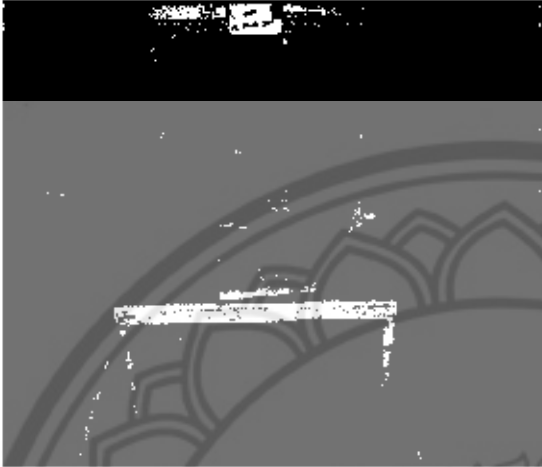
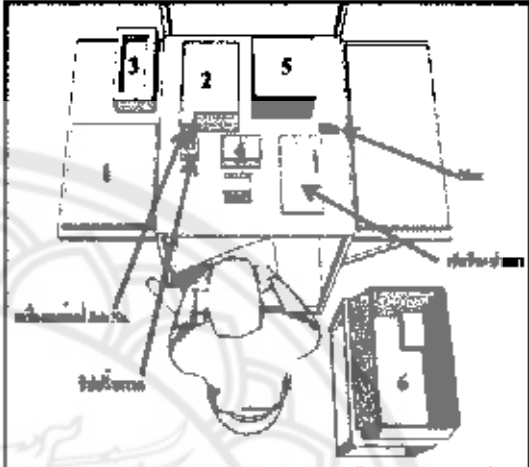
สถานีงานที่ 5 ทดสอบการทำงาน TR996 (ก่อนปรับปรุง)	
	
<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ฝาตัดเตี้ย TR16 2. สกรูปิดฝา 3. ยางรองฝา SK35 4. สติ๊กเกอร์ TR996 5. ชิ้นงานจาก Station 4 	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - ไรลิ่งค์ พร้อมสีแดง - ไขควงแบนเล็ก - จิกทดสอบ TR996 - ไขควงไฟฟ้า - จิกแปะสติ๊กเกอร์ - ปืนลม - เช็คซีท - ปากกา <p>เครื่องมือ</p> <ul style="list-style-type: none"> - เครื่องทดสอบการทำงาน TR996
<p>ขั้นตอนการทำงาน</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. นำปืนลมมาเป่าหน้า คอนแทรก 2. วาง TR996 บนจิกทดสอบ TR996 3. ต่อ TR996 กับเครื่องทดสอบการทำงาน <ul style="list-style-type: none"> - ขั้ว WL → สิ้นน้ำเงิน - ขั้ว OSW → สีดำ - ขั้ว IG → สีขาว 4. เปิดสวิตช์ POWER ดูค่า VOLT OUTPUT มีค่าระหว่าง 8 ± 0.1 V. แล้วเขียนลงเช็คซีท 5. เปิด ON IG หลอด WL และ Contact Coil Relay ไฟต้องติด เขียนลงเช็คซีท 6. ค่า TIME COUNT ต้องอยู่ในช่วง 4 - 6 วินาที ไฟWL และ CONTACT COIL RELAY จะดับ 	

ตารางที่ 4.5 (ต่อ) แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 5 ทดสอบการทำงาน

7. ทำการดันสีน้ำมันบริเวณตัว VR ที่ปรับได้
8. กดสวิทช์ OFF IG บ้าง IG ประมาณ 3 - 4 ครั้งเพื่อดูหน้าสัมผัสคอนแทคคู่ค่า TIME COUNT ให้อยู่ในช่วงที่กำหนดเขียนลงเช็ครีทและหลอด WL กับหลอด CONTACT COIL RELAY จะต้องติดปิดสวิทช์ POWER
9. นำฝาดำเตี้ย TR16 ใส่ในแบบติดสติกเกอร์ ทำการติดสติกเกอร์
10. ใส่ยางรองฝา SK35 และฝาดำเตี้ย TR16 โดยให้หันหัวสติกเกอร์ไปทางสายไฟ
11. ใช้บลูกลอมยิงสกรูปิดฝาลงให้สนิททดสอบอีกครั้ง
12. ตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีต่อไป



ตารางที่ 4.6 แสดงการบันทึกข้อมูลการทำงานของสถานีงานที่ 6 Pack ใต้กล้อง

สถานีงานที่ 6 Pack ใต้กล้อง (ก่อนปรับปรุง)	
	
<p>ละই</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ขึ้นงานจาก Station 5 2. ดุงเย็น 7" X 11" 3. หัวสาย 5 mm. 4. คู่มือ 5. กล้อง New FJ 6. กล้องบรรจุใหญ่ 	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - Max - ปากกา - ซิปปริงมาร์ค - เครื่องตมดัมปี JOB No. - เช็คซีท
<p>ขั้นตอนการทำงาน</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. เลื่อนปลอกยางหุ้มสายให้สุดปลายสาย นำสายพวงมาพันกับขา TR6 2. สดัมปี JOB No. บริเวณตั้งรูป แล้วรอให้แห้ง (เขียนลงเช็คซีท) 3. ดูลศีกเกอร์ติดถูกต้องหรือไม่ (เขียนลงเช็คซีท) 4. แม็กหัวสายติดกับดุงแล้วนำ TR996 ใส่ในดุง (เขียนลงเช็คซีท) 5. หันกล้อง New FJ แล้วนำ TR996 และนำคู่มือมาแม็กติดกับปากกล้อง (เขียนลงเช็คซีท) 6. นำ TR996 บรรจุลงในกล้องใหญ่แล้วปิดฝา 7. ติดซิปปริงมาร์คข้างกล้องเป็นอันเสร็จกระบวนการ 	

4.1.2 จับเวลาการทำงานแต่ละขั้นตอนการทำงานด้วยวิธีจับเวลาโดยตรง (Direct Time) เพื่อหาเวลามาตรฐานก่อนการปรับปรุง

4.1.2.1 ทำการจับเวลาเบื้องต้น จำนวน 10 ค่า ก่อนการปรับปรุง ดังตารางที่ 4.7

ตารางที่ 4.7 ตารางแสดงข้อมูลการจับเวลาเบื้องต้น ก่อนการปรับปรุง (หน่วยเป็นวินาที)

ครั้งที่	สถานีที่ 1	สถานีที่ 2	สถานีที่ 3	สถานีที่ 4	สถานีที่ 5	สถานีที่ 6
1	74.62	113.26A	73.26	70.05	79.29	22.06
2	72.02	77.06	72.92	75.29	100.26B	21.63
3	75.07	73.35	71.26	71.66	117.26C	20.12
4	70.21	73.17	100.26D	80.25	90.87	22.35
5	74.51	67.14	75.23	85.46	119.52E	21.29
6	71.06	111.25F	68.85	73.23	79.25	25.01
7	73.19	85.79	68.29	82.87	77.29	24.23
8	73.18	69.93	69.29	79.28	80.6	22.06
9	71.02	71.54	70.59	110.29G	81.34	22.59
10	71.05	67.09	73.44	76.25	76.01	24.88
$\sum xi$	725.93	585.07	643.13	694.34	564.65	226.22
\bar{X}	72.59	73.13	71.46	77.15	80.66	22.62
$(\sum xi)^2$	526974.36	342306.90	413616.20	482108.04	318829.62	51175.49
$\sum xi^2$	52725.27	43049.26	46003.23	53783.67	45688.64	5140.66
n'	10	8	9	9	7	10

เวลาที่ไม่นำไปใช้ในการคำนวณ

คือ เวลาคลาดเคลื่อนจากการทำงานหรือกิจกรรมอื่นๆ ตัวแปร A - G เป็นตัวแปรที่ไม่ไปใช้ในการคำนวณ แต่เป็นตัวแปรที่ระบุถึงสาเหตุต่างๆ ในการจับเวลามีรายละเอียดดังนี้

- A = รอขึ้นงานจากเครื่องอัดไฮดรอลิกนาน
- B = พนักงานมัดกรังงานไม่ติดเลยต้องมัดกรังซ้ำ
- C = รอขึ้นงานจากสถานีที่ 4
- D = พนักงานใช้เกจวัดซ้ำไปซ้ำมา
- E = พนักงานมัดกรังงานไม่ติดเลยต้องมัดกรังซ้ำ
- F = รอขึ้นงานจากเครื่องอัดไฮดรอลิกนาน
- G = พนักงานมัดกรังงานไม่ติดเลยต้องมัดกรังซ้ำ

4.1.2.2 จำนวนหาจำนวนรอบที่เหมาะสมในการจับเวลา เพื่อจะได้รู้ว่าต้องทำการจับเวลากี่รอบ (ก่อนการปรับปรุง)

การคำนวณหาจำนวนรอบที่เหมาะสมในการจับเวลา

จากสมการที่ 2.1

$$n = \left[\frac{k / s \sqrt{n' \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2}}{\sum x_i} \right]^2$$

ตารางที่ 4.8 ตารางแสดงจำนวนรอบที่เหมาะสม ก่อนการปรับปรุง (หน่วยเป็นวินาที)

สถานีงาน	$\sum xi$	$(\sum xi)^2$	$\sum xi^2$	k	s	n'	n
สถานี 1 การประกอบ ตัวถัง	725.93	526974.36	52725.3	2	0.05	10	0.85
สถานี 2 การประกอบ Relay	585.07	342306.90	43049.3	2	0.05	8	9.76
สถานี 3 การวัดหน้าสัมผัส	643.13	413616.20	46003.2	2	0.05	9	1.60
สถานี 4 บัดกรี	694.34	482108.04	53783.7	2	0.05	9	6.45
สถานี 5 การทดสอบการทำงาน TR996	564.65	318829.62	45688.6	2	0.05	7	4.97
สถานี 6 Pack ใส่กล่อง	226.22	51175.49	5140.66	2	0.05	10	7.23

4.1.3 หลังจากที่ได้คำนวณหารอบเวลาที่เหมาะสมในการจับเวลา ก่อนการปรับปรุง ดังตารางที่ 4.8 แล้วก็ทำการเพิ่มเติมข้อมูลเวลาในการประกอบเพื่อใช้ในการวิเคราะห์ โดยใช้การถ่ายวิดีโอ ขั้นตอนการประกอบชิ้นส่วน TIMER RELAY TR996 มาช่วยในการวิเคราะห์

4.1.3.1 จากการคำนวณหารอบเวลาที่เหมาะสมในการจับเวลา ก่อนการปรับปรุง ได้ค่า คือ 10 รอบเป็นค่าที่สามารถนำไปคำนวณหาค่าเฉลี่ยของแต่ละ Station ได้เนื่องจากเกิดจากการจับเวลาด้วยจำนวนรอบที่เหมาะสมแล้ว ดังตารางที่ 4.9

ตารางที่ 4.9 ตารางแสดงข้อมูลการจับเวลาตามจำนวนรอบที่เหมาะสมจากการคำนวณ ก่อนการปรับปรุง (หน่วยเป็นวินาที)

ครั้งที่	station 1	station 2	station 3	station 4	station 5	station 6
1	74.62	76.27	73.26	70.05	79.29	22.06
2	72.07	77.06	72.92	75.29	82.64	21.63
3	75.07	73.35	71.26	71.66	85.41	20.12
4	70.21	73.17	69.37	80.25	90.87	22.35
5	74.51	67.14	75.23	85.46	87.15	21.29
6	71.06	80.62	68.85	73.23	79.25	25.01
7	73.19	85.79	68.29	82.87	77.29	24.23
8	73.18	69.93	69.29	79.28	80.6	22.06
9	71.02	71.54	70.59	81.16	81.34	22.59
10	71.05	67.09	73.44	76.25	76.01	24.88
$\sum x_i$	725.93	741.96	712.50	775.50	819.85	226.22
\bar{X}	72.59	74.20	71.25	77.55	81.99	22.62

4.1.3.2 ที่ทำการกำหนดค่าตรวจการทำงาน (Rating) ก่อนการปรับปรุง โดยการประเมินค่าอัตราความเร็วของพนักงานจะให้คะแนนขององค์ประกอบของระบบ Westinghouse system of rating (ตารางที่ 2.3 หน้า 8) ดังตารางที่ 4.10 - 4.15 ซึ่งพิจารณาจากปัจจัย 4 อย่าง คือ Skill (ความชำนาญ) Effort (ความพยายาม) Consistency (ความสม่ำเสมอ) และ Conditions (เงื่อนไข) และค่า Allowances เพื่อนำไปคำนวณหา Normal time และ Standard time ดังตารางที่ 4.17

ตารางที่ 4.10 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดอัตราการทำงานสถานีที่ 1 ก่อนปรับปรุง

สถานีที่ 1										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) - น้อย เนื่องจากพนักงานไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 1										
ความพยายาม (Effort) - ปานกลาง เพราะระหว่างรอชิ้นงานออกจากเครื่องอัตโนมัติมีการจัดเตรียมอะไหล่ไว้รอการขัด										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) - น้อยมาก เพราะการทำงานชิ้นต่อไปจะต้องรอชิ้นงานออกจากเครื่องอัตโนมัติก่อน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) - น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
1	E1	-0.05	D	0.00	F	-0.04	E	-0.03	-0.12	0.88

ตารางที่ 4.11 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดอัตราการทำงานสถานีที่ 2 ก่อนปรับปรุง

สถานีที่ 2										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 2 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิตและอะไหล่ที่ใช้ในการประกอบมีขนาดเล็ก										
ความพยายาม (Effort) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
2	E1	-0.05	E1	-0.04	E	-0.02	E	-0.03	-0.14	0.86

ตารางที่ 4.12 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดอัตราการทำงานสถานีที่ 3 ก่อนปรับปรุง

สถานีที่ 3										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 3 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิตและเป็นขั้นตอนของการวัดระยะกับ										
ความพยายาม (Effort) : ปานกลาง การวัดระยะกับจะต้องอาศัยความใส่ใจ										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
3	E1	-0.05	D	0.00	E	-0.02	E	-0.03	-0.1	0.9

ตารางที่ 4.13 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดอัตราการทำงานสถานีที่ 4 ก่อนปรับปรุง

สถานีที่ 4										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 4 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิต										
ความพยายาม (Effort) : ปานกลาง เพราะการบัดกรีจะต้องใส่ใจในการบัดกรีตะกั่ว										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อยมาก เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้างและกลิ่นของตะกั่ว										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
4	E1	-0.05	D	0.00	E	-0.02	F	-0.07	-0.14	0.86

ตารางที่ 4.14 แสดงการวิเคราะห์และกรกำหนดคิรการทํางานสถานีที่ 5 ก่อนปรับปรุง

สถานีที่ 5										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 5 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิต										
ความพยายาม (Effort) : ปานกลาง เพราะการทดสอบอาจทำหลายครั้ง										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) : น้อย เพราะเกิดความผิดพลาดและจังหวัดงหยุดจากการไม่ทำงาน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
5	E1	-0.05	D	0.00	E	-0.02	F	-0.07	-0.14	0.86

ตารางที่ 4.15 แสดงการวิเคราะห์และกรกำหนดคิรการทํางานสถานีที่ 6 ก่อนปรับปรุง

สถานีที่ 6										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) : ปานกลาง เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 6 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิต										
ความพยายาม (Effort) : ปานกลาง เพราะมีการพักกล่องไว้รอชิ้นงาน										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) : ปานกลาง เพราะรักษาความเร็วในการทำงาน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
6	D	0.00	D	0.00	D	0.00	E	-0.03	-0.03	0.97

4.1.3.2 การกำหนดค่าเผื่อ (Allowances) ก่อนการปรับปรุง เนื่องจากเวลาปกติหรือ Normal time ที่หามาได้เป็นเวลาการทำงาน (Working time) เพียงอย่างเดียวจึงต้องมีเวลาเผื่อไว้ให้สำหรับกรณีต่างๆ ซึ่งสมเหตุสมผล โดยกำหนดค่าเผื่อออกเป็น 3 ส่วน คือ เวลาเผื่อสำหรับบุคคล เวลาเผื่อสำหรับความเครียดและเวลาเผื่อสำหรับความล่าช้า ดังตารางที่ 4.16

ตารางที่ 4.16 แสดงค่า Total allowances ก่อนการปรับปรุง

ประเภท Allowances	น้ำหนัก (%)
1. เวลาเผื่อสำหรับบุคคล	5%
2. เวลาเผื่อสำหรับความเครียด	
- Fine or exacting work	2%
- Noise Level	2%
- Monotory	4%
3. เวลาเผื่อสำหรับความล่าช้า	5%
Total allowances	18%

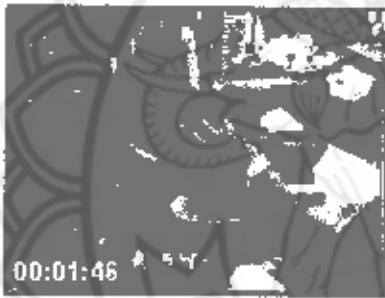
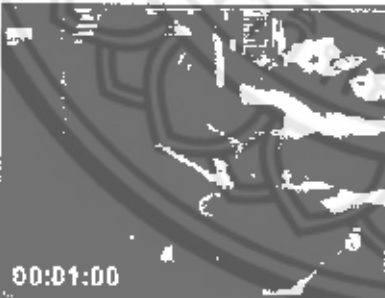

ตารางที่ 4.17 สรุปผลการคำนวณ Normal time และ Standard time ก่อนการปรับปรุง

สถานีงาน	Selected time(sec)	Rating	Normal time(sec)	Total allowances(%)	Standard time(sec)
สถานี 1 การประกอบตัวถัง	72.59	0.88	63.88	18	77.90
สถานี 2 การประกอบRelay	74.2	0.86	63.81	18	77.82
สถานี 3 การวัดหน้าสัมผัส	71.25	0.9	64.13	18	78.20
สถานี 4 ปิดกรี	77.55	0.86	66.69	18	81.33
สถานี 5 การทดสอบการทำงาน TR996	81.99	0.86	70.51	18	85.99
สถานี 6 Packใส่กล่อง	22.62	0.97	21.94	18	26.76


4.2 การวิเคราะห์การทำงาน

4.2.1 วิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้หลักการ Therblig ซึ่งเป็นหน่วยพื้นฐานของการเคลื่อนของมือทั้ง 17 ชนิด ช่วยให้สามารถศึกษาวิเคราะห์ความละเอียดของการเคลื่อนไหวของมือได้ ดังตาราง 4.18 – 4.22


ตารางที่ 4.18 การวิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้ Therblig สถานะที่ 1

สถานะที่ 1		
รายการวิเคราะห์	Therblig	รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig
1. หยิบ TR8 ด้วยมือซ้ายแล้วส่งให้มือขวานำไปใส่ใน TR1 	G	สิ่งของถูกย้ายจากมือหนึ่งไปอีกมือหนึ่งได้ไหม
2. หยิบหมุดอลูมิเนียมมาประกอบบกับ TR7 และ TR9 ไม่สัมผัสกัน 	TL	กิจกรรมก่อนและหลังการเคลื่อนที่สัมผัสกันดีหรือไม่
3. ในระหว่างที่เครื่องขัดทำงานสามารถประกอบบแผ่นปรีนได้อีก 	U	ทำงานอื่นระหว่างที่เครื่องจักรทำงานได้ไหม

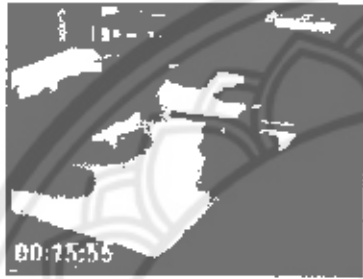
ตารางที่ 4.18 (ต่อ) การวิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้ Therblig สถานีที่ 1

สถานีงานที่ 1		
รายการวิเคราะห์	Therblig	รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig
<p>4. จิกที่นำเข้าเครื่องอัดยังทำให้ขา TR6 เบี้ยวได้</p> 	U	จะใช้เครื่องมือที่มีประสิทธิภาพกว่านี้ได้ไหม
<p>5. แบบอัดและโรลลิงก์การซิลิโคนวางอย่างไม่ตำแหน่งและวางอย่างไม่พร้อมใช้งาน</p> 	G	การออกแบบจิกและฟิกเจอร์ช่วยให้ง่ายแก่การหยิบได้หรือไม่

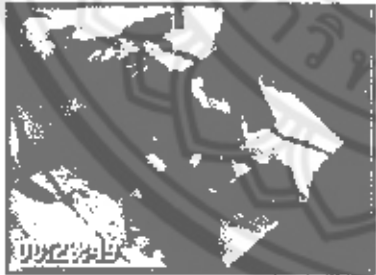
ตารางที่ 4.19 การวิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้ Therblig สถานีที่ 2

สถานีงานที่ 2		
รายการวิเคราะห์	Therblig	รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig
1. ภาระนะใต้ตบริงใหญ่ TR14 อยู่ด้านขวาเมื่อแต่ใช้มือซ้ายในการหยิบ 	TL	กิจกรรมก่อนและหลังการเคลื่อนที่สัมพันธ์กันดีหรือไม่
2. ภาระนะใต้ TR12 อยู่ทางด้านซ้ายมือแต่ใช้มือขวาในการหยิบ 	TL	กิจกรรมก่อนและหลังการเคลื่อนที่สัมพันธ์กันดีหรือไม่
3. แบบยึดและคีมวางอย่างไม่ตำแหน่งและวางอย่างไม่พร้อมใช้งาน 	G	การออกแบบจิกและฟิกเจอร์ช่วยให้ง่ายแก่การหยิบได้หรือไม่

ตารางที่ 4.20 การวิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้ Therblig สถานีที่ 3

สถานีงานที่ 3		
รายการวิเคราะห์	Therblig	รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig
1. การเลือกใช้ฟิลเลอร์ ขณะหยิบใช้งาน ต้องมีการสังเกตขนาด 	St	ใช้สีในการเลือกชิ้นส่วนได้ใหม่

ตารางที่ 4.21 การวิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้ Therblig สถานีที่ 4

สถานีงานที่ 4		
รายการวิเคราะห์	Therblig	รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig
1. มีการหยิบสกรูด้วยมือซ้ายแล้วส่งให้มือ ขวา 	G	สิ่งของถูกย้ายจากมือหนึ่งไปอีกมือหนึ่ง

ตารางที่ 4.22 การวิเคราะห์การทำงานของมือทั้ง 2 ข้างโดยใช้ Therblig สถานีที่ 5

สถานีงานที่ 5		
รายการวิเคราะห์	Therblig	รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig
1. การหยิบสกรูจะต้องเอื้อมมือผ่านจิกหด ลอบTR996 	TL	สิ่งกีดขวางการเคลื่อนที่มีหรือไม่


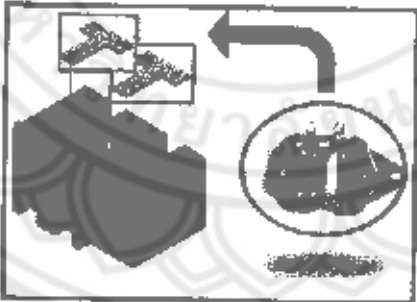

4.2.2 ใช้หลัก ECRS ในการวิเคราะห์การทำงานโดยใช้หลักการคือ เพื่อจัดงานที่ไม่จำเป็น รวมขั้นตอนการปฏิบัติงานเข้าด้วยกัน การเปลี่ยนลำดับขั้นตอนการปฏิบัติงาน การทำให้ขั้นตอนการปฏิบัติงานที่จำเป็นง่ายขึ้น ดังตารางที่ 4.23

ตารางที่ 4.23 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้หลัก ECRS สถานีที่ 3

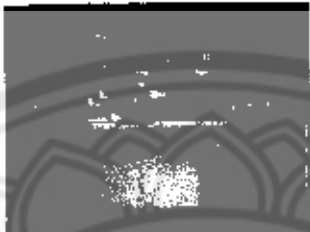
สถานีงาน	หลัก ECRS	รายการวิเคราะห์
สถานีที่ 3	การเปลี่ยนลำดับขั้นตอนการปฏิบัติงาน (Rearrange)	เพิ่มขั้นตอนการใส่ชุดสายไฟ TR996 มาจาก สถานีที่ 4
สถานีที่ 4	การเปลี่ยนลำดับขั้นตอนการปฏิบัติงาน (Rearrange)	ลดขั้นตอนการใส่ชุดสายไฟ TR996 ไปให้ สถานีที่ 3
สถานีที่ 5	การเปลี่ยนลำดับขั้นตอนการปฏิบัติงาน (Rearrange)	ลดขั้นตอนการแกะสลักเกอร์ ไปให้สถานีที่ 6
สถานีที่ 6	การเปลี่ยนลำดับขั้นตอนการปฏิบัติงาน (Rearrange)	เพิ่มขั้นตอนการแกะสลักเกอร์ จากสถานีที่ 5

4.2.3 หลักเศรษฐศาสตร์การเคลื่อนไหว (Principle of Motion Economy) ทั้ง 3 กลุ่ม คือ หลักเศรษฐศาสตร์การเคลื่อนไหวเกี่ยวกับการใช้ร่างกาย หลักเศรษฐศาสตร์การเคลื่อนไหวเกี่ยวกับการจัดสถานีงาน และหลักเศรษฐศาสตร์การเคลื่อนไหว เกี่ยวกับการออกแบบเครื่องมือและอุปกรณ์ เพื่อใช้วิเคราะห์การปรับปรุงการทำงานและออกแบบสถานีงาน เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพการทำงานลด ความล่าช้าและความเครียดในการทำงาน ดังตารางที่ 4.24 4.29


ตารางที่ 4.24 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้เศรษฐศาสตร์ของการเคลื่อนไหวสถานีที่ 1

<p>สถานีงานที่ 1</p>	<p>1. TR13 มีการใช้จำนวนมากกว่าชนิดอื่นๆ</p> 	<p>เครื่องมือและวัสดุจัดอยู่ใน ตำแหน่งที่ใช้มากที่สุด</p>
	<p>2. จิ๊กสำหรับเครื่องขัดและจิ๊กลิคกรา TR6 ยังสามารถนำมารวมเป็นชิ้นเดียวกันได้</p> 	<p>การใช้เครื่องมือหลายอย่าง รวมกันโดยรวมเป็นจุดเดียว</p>
	<p>3. ภาชนะของแผ่นปรีนเมื่อเหลือน้อยจะทำให้ หยิบลำบาก</p> 	<p>มีภาชนะป้อนวัสดุแบบอาศัย แรงดึงดูดของโลก</p>


ตารางที่ 4.25 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้เศรษฐศาสตร์ของการเคลื่อนไหวสถานีที่ 2

สถานีงานที่ 2	<p>1. ภาชนะของ Relay 12V เมื่อเหลือน้อยจะทำให้หยิบลำบาก</p> 	<p>มีภาชนะป้องกันวัสดุแบบอาศัยแรงดึงดูดของโลก</p>
---------------	---	---


ตารางที่ 4.26 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้เศรษฐศาสตร์ของการเคลื่อนไหวสถานีที่ 3

สถานีงานที่ 3	<p>1. การใช้ฟิลเตอร์ มีการเปลี่ยนขนาดของฟิลเตอร์ไปมาทำให้ต้องวางขึ้นหนึ่งและหยิบอีกขึ้นหนึ่งขึ้นมา</p> 	<p>มีการใช้เครื่องมือหลายอย่างรวมกันโดยรวมเป็นจุดเดียว</p>
---------------	--	--

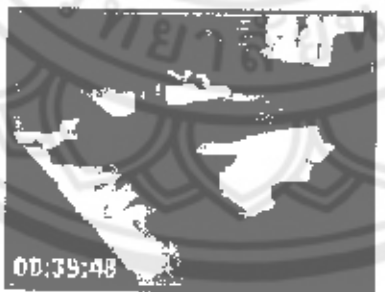
ตารางที่ 4.27 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้เศรษฐศาสตร์ของการเคลื่อนไหวสถานีที่ 4

สถานีงานที่ 4	<p>1. พนักงานใน Station 4 จะทำงานเกี่ยวกับการบัดกรี พนักงานมีการระจิกตัวเพื่อมองตำแหน่งที่จะทำการบัดกรี</p> 	<p>เครื่องมือและวัสดุจัดอยู่ในตำแหน่งที่ใช้มากที่สุด</p>
---------------	---	--

ตารางที่ 4.28 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้เศรษฐศาสตร์ของการเคลื่อนไหวสถานีที่ 5

<p>สถานีงานที่ 5</p>	<p>1. การทดสอบการทำงาน TR 996 ต้องหนีบสายไฟ 3 เส้นทำให้มือข้างขวาจะต้องใช้แรงในการบีบเพื่อให้ตัวหนีบ หนีบสายไฟที่จะทดสอบมีทั้งหมด 3 เส้น และต้องบีบตัวหนีบให้เข้า เพื่อนำสายไฟทั้ง 3 เส้นออกจากตัวหนีบ</p> 	<p>มีการใช้เครื่องมือหลายอย่างรวมกันโดยรวมเป็นจุดเดียว</p>
----------------------	---	--

ตารางที่ 4.29 แสดงการวิเคราะห์โดยใช้เศรษฐศาสตร์ของการเคลื่อนไหวสถานีที่ 6

<p>สถานีงานที่ 6</p>	<p>1. การลดแต้มี JOB No โดยชิปปริงมาร์คมีการเชื่อม</p> 	<p>เครื่องมือและวัสดุจัดอยู่ในตำแหน่งที่ใช้มากที่สุด</p>
----------------------	--	--

สรุปการวิเคราะห์ปัญหาของ Station 1

1. มีการส่งผ่านมือ คือ หยิบ TR8 ด้วยมือซ้ายแล้วจึงส่งให้มือขวา
2. การหยิบหมุดคอกูมิเนียมด้วยมือขวาทำให้การเคลื่อนที่ของมือไม่สัมพันธ์กัน
3. เกิดของเสียขึ้นในกระบวนการอัดไฮดรอลิก
4. ยังไม่มีการออกแบบจิกโดยการรวมจิกเข้าด้วยกัน
5. เกิดการรอคอยของงานในระหว่างเครื่องอัดไฮดรอลิกทำงาน
6. TR13 มีการใช้บ่อยมากกว่าชนิดอื่นควรจัดให้อยู่ใกล้มือ
7. หลอดแก้วและแบบอัดTR ยังไม่มีตำแหน่งการวางที่ชัดเจนและง่ายต่อการใช้งาน
8. ภาชนะใส่แผ่นปรีนเมื่อใกล้จะหมดแล้วทำให้หยิบได้ยากและต้องเอื้อมมือไปหยิบ

สรุปการวิเคราะห์ปัญหาของ Station 2

1. ภาชนะใส่สปริงใหญ่ TR14 อยู่ด้านขวามือแต่ใช้มือซ้ายในการหยิบ
2. ภาชนะใส่ TR12 อยู่ทางด้านซ้ายมือแต่ใช้มือขวาในการหยิบ
3. ภาชนะใส่ Relay 12V เมื่อใกล้จะหมดแล้วทำให้หยิบได้ยากและต้องเอื้อมมือไปหยิบ
4. แบบอัดTR13 ยังไม่มีตำแหน่งการวางที่ชัดเจนและง่ายต่อการใช้งาน

สรุปการวิเคราะห์ปัญหาของ Station 3

1. สามารถแบ่งงานการใส่สายไฟ จากสถานีที่ 4 มาทำได้
2. พิลเลอร์หยิบยากและต้องมองดูขนาดเบอร์ก่อนการใช้งาน
3. ยังไม่มีการรวมฟิลเลอร์อยู่ในตัวเดียวกันเพื่อลดขั้นตอนการเปลี่ยนฟิลเลอร์ไปมา

สรุปการวิเคราะห์ปัญหาของ Station 4

1. ชิ้นส่วนอะไหล่วางในตำแหน่งที่ไม่เหมาะสมกับการเคลื่อนที่ของมือทั้งสองข้าง
2. สามารถแบ่งงานการใส่สายไฟ TR996 ไปให้สถานีที่ 3 ไปทำได้
3. ในการบัดกรีผู้บัดกรีต้องขังหน้ามองชิ้นงานและหมุนชิ้นงานไปมาเพื่อหามุมมองที่

ชัดเจน

สรุปการวิเคราะห์ปัญหาของ Station 5

1. ชิ้นส่วนอะไหล่วางในตำแหน่งที่ไม่เหมาะสมกับการเคลื่อนที่ของมือทั้งสองข้าง
2. สามารถแบ่งงานการแปะสติ๊กเกอร์ ไปให้สถานีงานที่ 6
3. ในการหยิบสายไฟนั้นทำได้ช้าและมีโอกาสเสียบสลับขั้วได้

สรุปการวิเคราะห์ปัญหาของ Station 6

1. ชิ้นส่วนอะไหล่วางในตำแหน่งที่ไม่เหมาะสมกับการเคลื่อนที่ของมือทั้งสองข้าง
2. สามารถแบ่งงานการแปะสติ๊กเกอร์ จากสถานีงานที่ 5



4.3 แนวทางการปรับปรุงการทำงาน

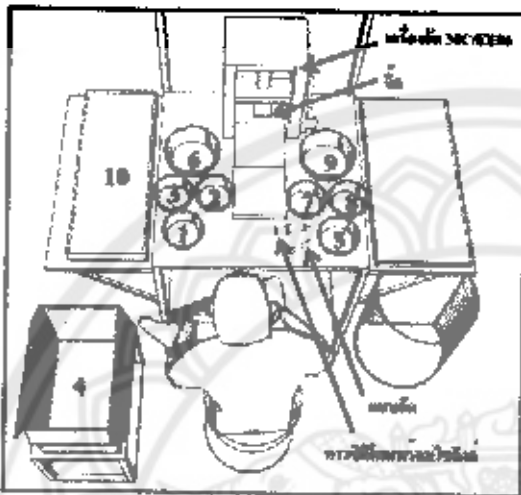
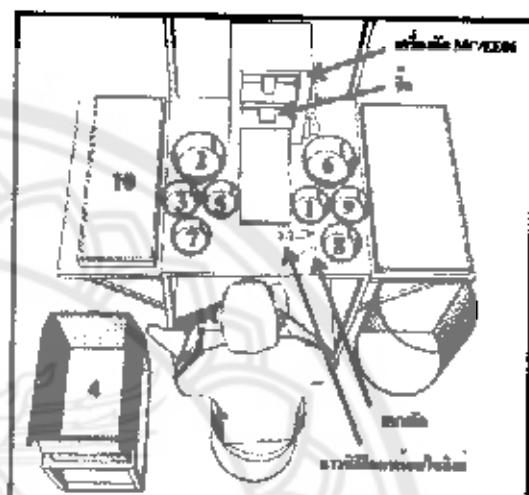
4.3.1 ใช้หลัก ECRS ในการปรับปรุงการทำงานโดยใช้หลักการคือเพื่อขจัดงานที่ไม่จำเป็นรวมขั้นตอนการปฏิบัติงานเข้าด้วยกัน การเปลี่ยนลำดับขั้นตอนการปฏิบัติงาน และใช้รายการตรวจสอบสำหรับ Therblig เพื่อให้เกิดแนวทางในการปรับปรุงวิธีการทำงาน ช่วยให้สามารถศึกษาวิเคราะห์ความละเอียดของการเคลื่อนไหวของมือได้ และใช้หลัก เศรษฐศาสตร์การเคลื่อนไหว (Principle of Motion Economy) ในการปรับปรุงเกี่ยวกับการทำงาน การจัดสถานีงานและการออกแบบเครื่องมือและอุปกรณ์ ของทั้ง 6 สถานีงาน

สถานีงานที่ 1 การประกอบตัวถัง


แนวทางการปรับปรุงที่เป็นไปได้

1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้ TR8 ย้ายไปอยู่ทางด้านขวา ให้ TR5 และ TR3, อยู่ทางซ้ายมือ ดังตารางที่ 4.30
2. จัดสถานีงานใหม่โดยให้นมุดอูมูมีเนียมอยู่ทางด้านขวาเพื่อให้การเคลื่อนที่มีความสัมพันธ์กัน ดังตารางที่ 4.30
3. ออกแบบจิ๊กเพื่อช่วยให้ชิ้นงานตรงตามมาตรฐาน ดังตารางที่ 4.31
4. ปรับปรุงจิ๊กเพื่อรวมการปฏิบัติงานเข้าด้วยกันลดขั้นตอนการทำงาน ดังตารางที่ 4.32
5. เพิ่มจิ๊กเพื่อลดการทำงานซ้ำซ้อน โดยการประกอบแผ่นปรีนเสร็จแล้วไม่ต้องวางกับพื้นเพื่อรอจิ๊กอันเดิมใช้งานอยู่ ดังตารางที่ 4.33
6. ออกแบบอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบแบบอัตโนมัติ TR13 เพื่อให้มีตำแหน่งการวางแบบอัตโนมัติ TR13 ที่แน่นอนและง่ายต่อการหยิบใช้งาน ดังตารางที่ 4.34
7. ออกแบบอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบโรลิ่งคาวชิตโคน เพื่อให้มีตำแหน่งการวางแบบอัตโนมัติ TR13 ที่แน่นอนและง่ายต่อการหยิบใช้งาน ดังตารางที่ 4.35
8. ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่แผ่นปรีน เพื่อให้หยิบแผ่นปรีนได้สะดวกขึ้น ดังตารางที่ 4.36

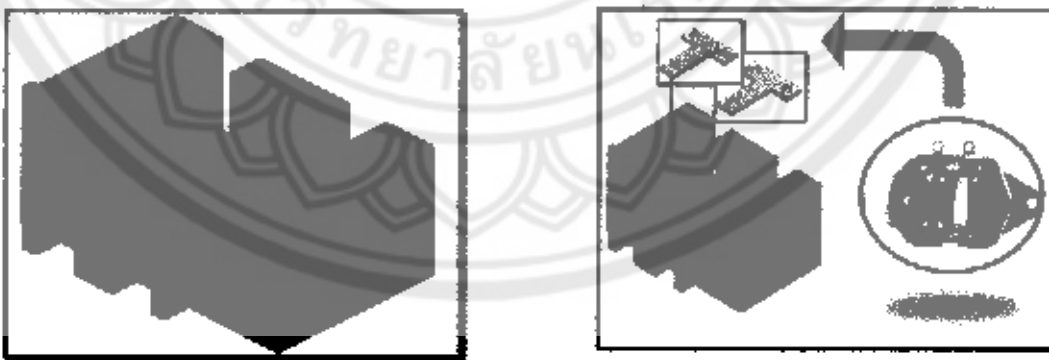
ตารางที่ 4.30 แสดงการจัดสถานีงานของสถานีงานที่ 1

สถานีงานที่ 1	
	
ก่อนการปรับปรุง	หลังการปรับปรุง
<input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา	<input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา
อะไหล่	อะไหล่
1. หมุดอลูมิเนียม 2. TR 7 3. TR 9 4. TR 1 5. TR 3	6. TR 8 7. TR 5 8. TR 13 9. TR 6 10. แผ่นปรับ TR 996
อุปกรณ์	อุปกรณ์
- แบบตัด TR1 - ทาวซิลิโคนพร้อมโซลิ่ง - จิ๊ก	- แบบตัด TR1 - ทาวซิลิโคนพร้อมโซลิ่ง - จิ๊ก
เครื่องมือ	เครื่องมือ
- เครื่องอัด MC/EE 06	- เครื่องอัด MC/EE 06

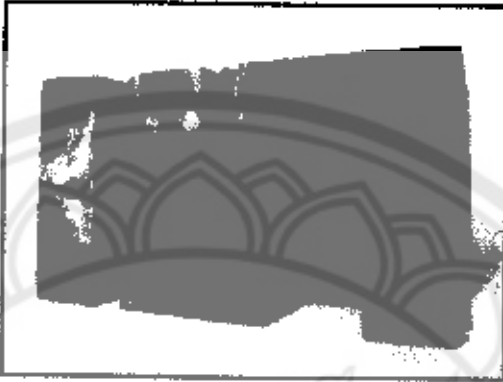
ตารางที่ 4.31 การปรับปรุงของสถานีงานที่การออกแบบจิ๊กเพื่อช่วยให้ชิ้นงานตรงตามมาตรฐาน

<p>การออกแบบครั้งที่ 1</p>

<p>หลักการทํางาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - เป็นอุปกรณ์ช่วยลัดขวา TR ให้ตรง - ใส่อุปกรณ์ช่วยกับขา TR ก่อนเข้าเครื่องอัด เพื่อป้องกันขา TR ไม่ตรงในขั้นตอนการอัดไฮดรอลิก


ตารางที่ 4.32 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 1 โดยการปรับปรุงจิ๊กเพื่อรวมการปฏิบัติงานเข้าด้วยกัน

<p>ออกแบบจิ๊กเพื่อรวมการปฏิบัติงาน</p>

<p>หลักการทํางาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - จากการใช้งานจิ๊กลัดขวา TR7 พบว่าได้ชิ้นงานตามมาตรฐานและลดของเสียลงจากเดิม แต่ยังคงพบว่าขั้นตอนการทำงานเพิ่มขึ้นจากเดิม ส่งผลให้เวลาการทำงานของสถานีเพิ่มขึ้น จึงออกแบบจิ๊กของอัดใหม่ขึ้นมา สามารถช่วยลัดขวา TR7 ได้ เพื่อลดขั้นตอนการทำงานและยังได้มาตรฐาน

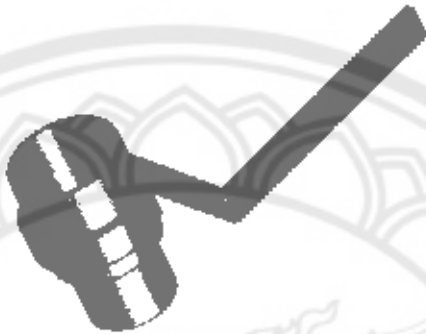
ตารางที่ 4.33 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 1 โดยการเพิ่มจำนวนจิกอีก 1 ตัว

<p>ออกแบบครั้งที่ 1</p>	
<p>หลักการทำงาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - เนื่องจากการทำงานแบบเดิมในขั้นตอนการขัดด้วยเครื่องขัดไฮดรอลิกระหว่างรอการขัดพนักงานสามารถประกอบแผ่นปรีนได้อีกจึงเพิ่มจิกในการขัดอีกตัวเพื่อใส่แผ่นปรีนที่เสร็จแล้วเพื่อทำการขัดต่อได้ทันที 	


ตารางที่ 4.34 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 1 โดยมีอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบแบบอัตโนมัติ

<p>ออกแบบครั้งที่ 1</p>	
<p>หลักการทำงาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - สำหรับวางแบบอัตโนมัติจากปกติจะวางบริเวณพื้นโดยที่ไม่มีตำแหน่งที่แน่นอนแบบอัตโนมัติจึงควรวางอยู่ตำแหน่งที่ใกล้กับการใช้และลักษณะการวางก็ควรที่จะให้ง่ายต่อการใช้งานโดยวางในลักษณะที่มีมือสามารถหยิบใช้ได้ไม่ต้องมีการพลิกหรือหมุน และสำหรับอุปกรณ์ชิ้นนี้สามารถปรับมุมของการหยิบได้ใช้ในกรณีที่มีการเปลี่ยนพนักงานทำงานในสถานีนี้ ก็จะได้มุมและระยะที่เหมาะสมกับพนักงาน 	

ตารางที่ 4.35 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 1 โดยมีอุปกรณ์เพื่อให้ถ่ายทอดการหยิบโซลิ่งคิกาว ซิลิโคน

<p>ออกแบบครั้งที่ 1</p>

<p>หลักการทํางาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - สำหรับวางโซลิ่งคิกาวซิลิโคนจากปกติจะวางบริเวณพื้นโดยที่ไม่มีตำแหน่งและลักษณะที่แน่นอน โดยอุปกรณ์นี้จะไว้เพื่อวางหลอดกาวในลักษณะที่พร้อมใช้งาน และเนื่องจากคุณสมบัติของกาวซิลิโคนจะเหนียว จะไม่หยุดย้อย เหมือนกาวปกติ เราจึงสามารถวางแนวตั้งและเฉียงให้รับกับมือได้

ตารางที่ 4.36 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 1 โดยมีอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่แผ่นปรีน

<p>ออกแบบครั้งที่ 1</p>

<p>หลักการทํางาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - ช่วยเพิ่มมุมของถาดที่ใส่แผ่นปรีน TR996 ทำให้เมื่อมีการหยิบแผ่นปรีนแผ่นแรกแผ่นหลังก็จะไหลลงตามแรงโน้มถ่วง ทำให้ไม่ต้องเอื้อมไปหยิบ

สถานการณ์งานที่ 2 การประกอบ Relay

แนวทางการปรับปรุงที่เป็นไปได้


1. จัดสถานการณ์ใหม่โดยให้สปริงใหญ่อยู่ทางซ้ายมือ ดังรูปที่ 4.37
2. จัดสถานการณ์ใหม่โดยย้ายให้ภาชนะใส่ TR12 อยู่ทางด้านขวา ดังรูปที่ 4.37
3. ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่ RELAY เพื่อให้หยิบแผ่นปรินต์สะดวกขึ้น ดังตารางที่ 4.38
4. ออกแบบอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบแบบอัด TR13 เพื่อให้มีตำแหน่งการวางแบบอัด TR13 ที่แน่นอนและง่ายต่อการหยิบใช้งาน ดังตารางที่ 4.39




ตารางที่ 4.37 แสดงการจัดสถานีงานของสถานีงานที่ 2

สถานีงานที่ 2	
	
ก่อนการปรับปรุง	หลังการปรับปรุง
<input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา	<input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา
อะไหล่	อะไหล่
1. RELAY 12 V 5. TR 12	1. RELAY 12 V 5. TR 12
2. หมุดอลูมิเนียม 6. สปริงใหญ่ TR 14	2. หมุดอลูมิเนียม 6. สปริงใหญ่ TR 14
3. TR 13 7. แผ่นมูฟส์	3. TR 13 7. แผ่นมูฟส์
4. TR 11 8. ชิ้นงานStation ที่ 1	4. TR 11 8. ชิ้นงานStation ที่ 1
อุปกรณ์	อุปกรณ์
- คีมจับใหญ่	- คีมจับใหญ่
- แบบขีด	- แบบขีด
- จิก	- จิก
เครื่องมือ	เครื่องมือ
- เครื่องตัด MC/EE 07	- เครื่องตัด MC/EE 07

ตารางที่ 4.38 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 2 โดยมีอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่ RELAY 12V

<p>ออกแบบครั้งที่ 1</p>

<p>หลักการทำงาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบโดยเฉพาะเมื่อ RELAY อยู่กันกล่อม

ตารางที่ 4.39 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 2 โดยมีอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบแบบอัตโนมัติ

<p>ออกแบบครั้งที่ 1</p>

<p>หลักการทำงาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - สำหรับวางแบบอัตโนมัติจากปกติจะวางบริเวณพื้นโดยที่ไม่มีตำแหน่งที่แน่นอน โดยการใส่แบบอัตโนมัติจะใช้บริเวณพื้นที่จะนำเข้าเครื่องอัตโนมัติ จึงควรวางอยู่ตำแหน่งที่ใกล้กับการใช้ และลักษณะการวางก็ควรที่จะให้ง่ายต่อการใช้งานโดยวางในลักษณะที่มีมือสามารถหยิบใช้ได้โดยไม่ต้องมีการพลิกหรือหมุน และสำหรับอุปกรณ์ชิ้นนี้สามารถปรับมุมของการหยิบได้ ใช้ในกรณีที่มีการเปลี่ยนพนักงานทำงานในสถานีนี้ ก็จะได้มุมและระยะที่เหมาะสมกับพนักงานแต่ละคน

สถานีงานที่ 3 การวัดหน้าสัมผัส

แนวทางการปรับปรุงที่เป็นไปได้

1. ย้ายขั้นตอนการทำงานจากสถานีที่ 4 คือการใส่สายไฟมาให้สถานีที่ 3 เพื่อให้รอบเวลาการทำงานน้อยลง ดังตารางที่ 4.40
2. มีการใช้สี เพื่อลดการสับสนและการใช้สายตาในการเลือกขนาดของฟิลเลอร์ ดังตารางที่ 4.41
3. ออกแบบฟิลเลอร์วัดระยะหน้าสัมผัสเพื่อลดขั้นตอนการเปลี่ยนมือในการจับฟิลเลอร์ และได้รับปรุงการออกแบบฟิลเลอร์เพื่อให้เหมาะสมที่สุด ดังตารางที่ 4.41



ตารางที่ 4.40 แสดงการจัดสถานีงานของสถานีงานที่ 3

สถานีงานที่ 3	
<p>ก่อนการปรับปรุง</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา 	<p>หลังการปรับปรุง</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา
<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ชิ้นงานจาก Station ที่ 2 2. น็อต <p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - อ่าชีโตน - คีม - Filler - กระดาษยาสูบ - บล็อกกลม - ชุดสายไฟ TR996- จิ๊ก 	<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ชิ้นงานจาก Station ที่ 2 2. น็อต <p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - อ่าชีโตน - คีม - Filler - กระดาษยาสูบ - บล็อกกลม - ชุดสายไฟ TR996

ตารางที่ 4.41 การปรับปรุงของสถานีงานที่ 3 โดยปรับปรุงฟิลเลอร์เกิดความสะดวกในการหยิบ

ออกแบบครั้งที่ 1	ออกแบบครั้งที่ 2
	
<p>หลักการทำงาน</p> <p>- เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบฟิลเลอร์มาใช้งาน โดยพันสติกเกอร์ให้มีความนูนขึ้นเพื่อให้มีช่องว่างระหว่างฟิลเลอร์กับโต๊ะ และให้ฟิลเลอร์ที่วัดระยะกับในพันด้วยสติกเกอร์สีเหลือง คือหยิบฟิลเลอร์เสียบตรงกับในให้ระยะกับในให้มีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์ เบอร์ 0.25 mm. เข้าได้และถ้าเบอร์ 0.40 mm. จะต้องเข้าไม่ได้ และให้ฟิลเลอร์ที่วัดระยะกับนอกพันด้วยสติกเกอร์สีแดงและหยิบฟิลเลอร์ เบอร์ 0.65 mm เสียบตรงกับนอกให้ระยะกับนอกมีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์เข้าได้ และแผ่นมูฟส์จะต้องไม่เข้า ถ้าเบอร์ 0.80 mm. จะต้องเข้าไม่ได้</p>	

สถานีงานที่ 4 การประกอบมัดกรี

แนวทางการปรับปรุงที่เป็นไปได้

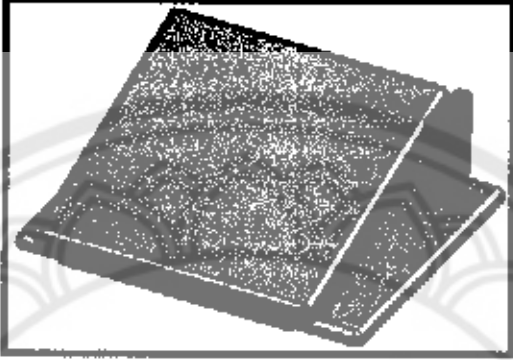
1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้ลกรู 5 mm. ย้ายไปอยู่ทางด้านขวา ดังรูปที่ 4.42
2. ย้ายขั้นตอนการทำงานจากสถานีที่ 4 คือใส่สายไฟมาให้สถานีที่ 3 เพื่อให้รอบเวลาการทำงานใกล้เคียงกัน ดังรูปที่ 4.42
3. ออกแบบจิ๊กช่วยในการจับยึดชิ้นงานขณะที่ทำการมัดกรีและได้ทำการปรับปรุงเพื่อให้การออกแบบเหมาะสม ดังตารางที่ 4.43



ตารางที่ 4.42 แสดงการจัดสถานีงานของสถานีงานที่ 4

สถานีงานที่ 4	
<p>ก่อนการปรับปรุง</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา 	<p>หลังการปรับปรุง</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย <input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา
<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. แหวนสปริง 5 mm. 2. สกรู 5 mm. 4. ขึ้นงานจาก Station 3 	<p>อะไหล่</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. แหวนสปริง 5 mm. 2. สกรู 5 mm. 4. ขึ้นงานจาก Station 3
<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - หัวแร้ง 130 W และที่ปักหัวแร้ง - คีม - ไขควงไฟฟ้า 	<p>อุปกรณ์</p> <ul style="list-style-type: none"> - หัวแร้ง 130 W และที่ปักหัวแร้ง - คีม - ไขควงไฟฟ้า

ตารางที่ 4.43 ออกแบบจิ๊กช่วยทำให้การปฏิบัติงานง่ายขึ้น

ออกแบบครั้งที่ 1

<p>หลักการทำงาน</p> <p>- การทำงานแบบปัจจุบัน มีการหมุนชิ้นงานไปมาขณะกัดกรึง เพราะมองเห็นที่การกัดกรึงไม่ชัด การเคลื่อนไหวของมือเพื่อจับชิ้นงานหมุนและยังจับลวดกัดกรึง จึงออกแบบจิ๊กวางชิ้นงานเพื่อมองเห็นพื้นที่ได้ชัดเจนไม่ต้องหมุนไปมา ลดการเคลื่อนไหวของมือในการกัดกรึง</p>

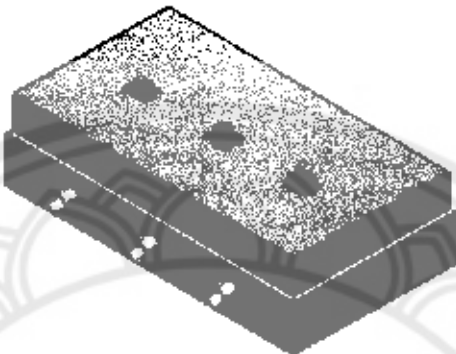
สถานีงานที่ 5 การทดสอบ TR996

แนวทางการปรับปรุงที่เป็นไปได้

1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้รถกวาดฝุ่น ย้ายไปอยู่ทางด้านซ้าย ดังรูปที่ 4.44
2. ย้ายขั้นตอนการทำงานจากสถานีที่ 5 คือการติดสติ๊กเกอร์มาให้สถานีที่ 6 ทำให้รอบเวลาการทำงานลดลง ดังรูปที่ 4.44
3. ออกแบบจักรช่วยทดสอบกระแสไฟและทำการปรับปรุงเพื่อให้จักรเหมาะสมที่สุด ดังตารางที่ 4.45



ตารางที่ 4.45 การออกแบบจิกช่วยทดสอบกระแสไฟ

ชอกแบบครั้งที่ 1

<p>หลักการทํางาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - การทํางานแบบปัจจุบัน มีการหนีบสายไฟกับจิกทดสอบเข้า - ออก 3 เส้น พนักงานเกิดการเจ็บนิ้วเมื่อทำเป็นเวลานานและกดตัวหนีบ 6 ครั้งต่อชิ้นงาน 1 ชิ้น จึงออกแบบเพื่อไม่ให้พนักงานเกิดการเจ็บนิ้วและเปลี่ยนการทํางานให้ง่ายขึ้น

สถานียานที่ 6 การ Pack

แนวทางการปรับปรุงที่เป็นไปได้

1. จัดสถานียานใหม่โดยให้คู่มือใช้งานย้ายไปอยู่ทางด้านซ้าย และเพิ่มจิ๊กแปะสติ๊กเกอร์ ดังรูปที่ 4.46
2. ย้ายขั้นตอนการทำงานจากสถานีที่ 5 คือ การติดสติ๊กเกอร์มาให้สถานีที่ 6 เพื่อให้รอบเวลาการทำงานใกล้เคียงกัน ดังรูปที่ 4.46



ตารางที่ 4.46 แสดงการจัดสถานีงานของสถานีงานที่ 6

สถานีงานที่ 6	
<p>ก่อนการปรับปรุง</p>	<p>หลังการปรับปรุง</p>
<p><input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย</p> <p><input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา</p>	<p><input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือซ้าย</p> <p><input type="checkbox"/> แทนการเคลื่อนไหวของมือขวา</p>
<p>อะไหล่</p>	<p>อะไหล่</p>
<ol style="list-style-type: none"> 1. ชิ้นงานจาก Station 5 10. คู่มือ 2. ดุงเย็น 7" X 11" 3. หัวสาย 5 mm. 4. กลอง New FJ 5. กลองบรรจุใหญ่ 6. สติกเกอร์ TR996 7. จิกแปะสติกเกอร์ 8. ฝาดำเตี้ย TR6 (ยังไม่ได้แปะสติกเกอร์) 9. ฝาดำเตี้ย TR6 (แปะสติกเกอร์แล้ว) 	<ol style="list-style-type: none"> 1. ชิ้นงานจาก Station 5 10. คู่มือ 2. ดุงเย็น 7" X 11" 3. หัวสาย 5 mm. 4. กลอง New FJ 5. กลองบรรจุใหญ่ 6. สติกเกอร์ TR996 7. จิกแปะสติกเกอร์ 8. ฝาดำเตี้ย TR6 (ยังไม่ได้แปะสติกเกอร์) 9. ฝาดำเตี้ย TR6 (แปะสติกเกอร์แล้ว)
<p>อุปกรณ์</p>	<p>อุปกรณ์</p>
<p>- Max - เครื่องสแตมป์ JOB No.</p> <p>- ปากกา - เชคซีท</p> <p>- ซิปปริงมาร์ค</p>	<p>- Max - เครื่องสแตมป์ JOB No.</p> <p>- ปากกา - เชคซีท</p> <p>- ซิปปริงมาร์ค</p>

4.4 นำเสนอให้ผู้บริหารและผู้ที่เกี่ยวข้องพิจารณา

จากการศึกษาการประกอบชิ้นส่วนผลิตภัณฑ์การประกอบอุปกรณ์ TIMER RELAY TR996 โดยนำมาเป็นกรณีศึกษาและทำการปรับปรุงวิธีการประกอบ โดยใช้เทคนิคการเคลื่อนไหวและเวลา เพื่อให้ได้วิธีการประกอบที่เร็วขึ้นและลดเวลาการทำงานซึ่งเป็นผลให้อัตราการผลิตเพิ่มขึ้นโดยได้เข้าไปเสนอแนวทางการทำการปรับปรุง เพื่อดูความเป็นไปได้ในด้านต่างๆ ดังตารางที่ 4.47 – 4.52

ตารางที่ 4.47 แสดงการนำเสนอแนวการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานที่ 1

สถานีงาน	แนวทางการปรับปรุง	ความคิดเห็นของทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทางโรงงาน
สถานีงานที่ 1	1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้ TR8 อยู่ทางด้านขวา และให้ TR3 อยู่ทางด้านซ้าย	✓	เห็นด้วย เนื่องจากคิดว่าน่าจะเป็นระเบียบกว่าเดิม
	2. จัดสถานีงานใหม่โดยให้หมุดอลูมิเนียมอยู่ทางด้านขวา เพื่อให้การเคลื่อนที่มีความสัมพันธ์กัน	✓	
	3. จัดสถานีงานใหม่โดยย้าย TR13 ให้วางใกล้ผู้ปฏิบัติงานเนื่องจากมีการใช้บ่อย	✓	
	4. เพิ่มจิกสำหรับเข้าเครื่องอัดอีก 1 ตัว เพื่อลดการทำงานซ้ำซ้อนและลดการรอคอย	✗	ไม่เห็นด้วย เนื่องจากต้องเสียค่าใช้จ่ายมากเพราะจิกที่ใช้สำหรับเข้าเครื่องอัดนั้นจะต้องผ่านการชุบพิเศษ
	5. ออกแบบจิกล็อกขา TR6 เพื่อช่วยให้ชิ้นงานตรงตามมาตรฐานและลดของเสีย	✓	เห็นด้วย เพราะการที่ให้ชิ้นงานถูกต้องตรงตามมาตรฐานได้ถือกว่าเป็นสิ่งที่ดี

ตารางที่ 4- 47 (ต่อ) แสดงการนำเสนอแนวทางการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานที่ 1

สถานีงาน	แนวทางการปรับปรุง	ความคิดเห็นของทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทางโรงงาน
สถานีงานที่ 1	6. ออกแบบจิ๊กสำหรับเข้าเครื่องอัดและจิ๊กล็อกชา TR6 ให้รวมเป็นชิ้นเดียวกัน	✓	เห็นด้วย เนื่องจากต้องเสียค่าใช้จ่าย แต่ถ้าจำเป็นจำเป็นแล้วจิ๊กมีคุณสมบัติมากขึ้น
	7. ออกแบบอุปกรณ์สำหรับวางแบบอัดและไซ-ลิงค์ทาวซิลิโคนให้ง่ายต่อการหยิบและมีตำแหน่งการวางอย่างพร้อมใช้งาน	✓	เห็นด้วย เนื่องจากคิดว่าน่าจะเป็นระเบียบกว่าเดิม
	8. ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่แผ่น ปรีน	✓	เห็นด้วย เพื่อเพิ่มความสะดวกและน่าจะทำให้พนักงานทำงานได้ดีขึ้น

ตารางที่ 4.48 แสดงการนำเสนอแนวทางการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานที่ 2

สถานีงาน	แนวทางการปรับปรุง	ความคิดเห็นของทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทางโรงงาน
สถานีงานที่ 2	1. จัดสถานีงานใหม่โดยย้ายให้ภาชนะใส่สปริงใหญ่ TR14 อยู่ทางซ้าย	✓	เห็นด้วย เนื่องจากคิดว่าน่าจะเป็นระเบียบกว่าเดิม
	2. จัดสถานีงานใหม่โดยย้ายให้ภาชนะใส่ TR12 อยู่ทางด้านขวา	✓	
	3. ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่ RELAY เพื่อให้หยิบแผ่นปรีนได้สะดวกขึ้น	✓	เห็นด้วย เพื่อเพิ่มความสะดวกและน่าจะทำให้พนักงานทำงานได้ดีขึ้น
	4. ออกแบบอุปกรณ์สำหรับวางแบบอัดให้ง่ายต่อการหยิบและพร้อมใช้งาน	✓	-

ตารางที่ 4.49 แสดงการนำเสนอแนวทางการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานีที่ 3

สถานีงาน	แนวทางการปรับปรุง	ความคิดเห็นของทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทางโรงงาน
สถานีงานที่ 3	1. มีการใช้สี เพื่อลดการลื่นและการใช้สายตาในการเลือกขนาดของฟิลเลอร์	✓	เห็นด้วย เพราะความสะดวกแก่พนักงาน น่าจะทำให้พนักงานทำงานได้ดีขึ้น
	2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยเพิ่มการใส่สายไฟ TR996 มาจากสถานีงานที่ 4	✓	เห็นด้วย เพราะสามารถเปลี่ยนลำดับได้โดยไม่มีผลเสียอะไร และช่วยให้เวลาการทำงานน้อยลงอาจทำให้รอบการผลิตเพิ่มมากขึ้น
	3. ออกแบบฟิลเลอร์ช่วยให้รวมชั้นคอนกรีตด้วยกัน	✓	เห็นด้วย ลดเวลาในการหยิบและวางฟิลเลอร์มาใช้งาน

ตารางที่ 4.50 แสดงการนำเสนอแนวทางการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานที่ 4

สถานี งาน	แนวทางการปรับปรุง	ความ คิดเห็นของ ทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทาง โรงงาน
	1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้สกรูย้ายไปอยู่ ทางด้านขวา	✓	เห็นด้วย เพื่อความ เหมาะสมของการ ทำงาน
สถานี งานที่ 4	2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยลด ขั้นตอนการใส่สายไฟ TR996 ไปให้สถานี งานที่ 3	✓	เห็นด้วย เพราะ สามารถเปลี่ยนลำดับ ได้โดยไม่มีผลเสียอะไร และช่วยให้เวลาการทำงาน น้อยลงอาจทำให้ รอบการผลิตเพิ่ม มากขึ้น
	3. ออกแบบจิกช่วยในการจับยึดชิ้นงาน ขณะที่ทำการบัดกรีเพื่อการมองเห็นพื้นที่การ บัดกรีได้ชัดเจน	✓	เห็นด้วย เพราะความ สะดวกแก่พนักงาน น่าจะทำให้พนักงาน ทำงานได้ดีขึ้น

ตารางที่ 4.51 แสดงการนำเสนอแนวทางการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานีที่ 5

สถานีงาน	แนวทางการปรับปรุง	ความคิดเห็นของทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทางโรงงาน
สถานีงานที่ 5	1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้สกรูอยู่ทางด้านซ้าย เนื่องจากวางไว้หลังจิ๊กทดสอบทำให้ต้องมีการเอื้อม	✓	เห็นด้วย เพื่อความสะดวกของพนักงาน
	2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยลดขั้นตอนการแปะสติ๊กเกอร์ ไปให้สถานีงานที่ 6	✓	เห็นด้วย เพราะ เป็น การดีที่จะลดงานของสถานีที่ 5 ซึ่งเป็น สถานีที่ใช้เวลาในการทำงานมากที่สุด
	3. ออกแบบจิ๊กทดสอบการทำงาน TR 996	✓	เห็นด้วย หากทำได้ก็จะทำให้เวลาในสถานีนี้ลดลงมาก และก็อาจช่วยให้รอบการผลิตเพิ่มขึ้นได้

ตารางที่ 4.52 แสดงการนำเสนอแนวทางการปรับปรุงให้โรงงานพิจารณาสถานีที่ 6

สถานีงาน	แนวทางการปรับปรุง	ความคิดเห็นของทางโรงงาน	ข้อเสนอแนะของทางโรงงาน
สถานีงานที่ 6	1. จัดสถานีงานใหม่ เนื่องจากมีการเพิ่มจิ๊กสำหรับแปะสติ๊กเกอร์	✓	เห็นด้วย เพื่อความเหมาะสม
	2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยเพิ่มขั้นตอนการแปะสติ๊กเกอร์ มาจากสถานีงานที่ 5	✓	เห็นด้วย เพราะสถานีนี้ใช้เวลาในการทำงานน้อยที่สุดหากช่วงสถานีให้เวลาลดลงได้



4.5 ทำการใช่วิธีการใหม่

การทำการใช่วิธีการใหม่ โดยนำแนวทางการปรับปรุงที่ได้ทำการออกแบบไว้มาทดลองใช้งาน เพื่อดูว่าสามารถใช้งานได้จริงหรือมีปัญหาและอุปสรรคอะไรบ้าง แล้วนำปัญหามาวิเคราะห์เพื่อปรับปรุงหรืออาจต้องออกแบบใหม่ ของแต่ละสถานีงานทั้ง 6 สถานี

วิธีการใหม่ของสถานีงานที่ 1 การประกอบตัวถัง

1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้ TR8 อยู่ทางด้านขวาและให้ TR3 อยู่ทางด้านซ้าย
2. จัดสถานีงานใหม่โดยให้หมุดอลูมิเนียมอยู่ทางด้านขวา เพื่อให้การเคลื่อนที่มีความสัมพันธ์กัน
3. จัดสถานีงานใหม่โดยย้าย TR13 ให้วางใกล้ผู้ปฏิบัติงานเนื่องจากมีการใช้บ่อย
4. ออกแบบจิ๊กล็อกขา TR6 เพื่อช่วยให้ชิ้นงานตรงตามมาตรฐานและลดของเสีย ดังตารางที่ 4.53
5. ออกแบบจิ๊กสำหรับเข้าเครื่องอัดและจิ๊กล็อกขา TR6 ให้รวมเป็นชิ้นเดียวกัน ดังตารางที่ 4.54
6. ออกแบบอุปกรณ์สำหรับวางแบบอัดและโรตาร์คาวซิลิคอนให้ง่ายต่อการหยิบและมีตำแหน่งการวางอย่างพร้อมใช้งาน ดังตารางที่ 4.55 - 4.56
7. ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่แผ่นปรีน ดังตารางที่ 4.57

ตารางที่ 4.53 แสดงออกแบบจิ๊กเพื่อช่วยให้ชิ้นงานตรงตามมาตรฐาน

การออกแบบครั้งสุดท้าย	
	
<p>หลักการทำงาน เป็นอุปกรณ์ช่วยล็อกขา TR ให้ตรง ใส่อุปกรณ์ช่วยกับขา TR ก่อนเข้าเครื่องอัด เพื่อป้องกันขา TR ไม่ตรงในขั้นตอนการอัดไฮดรอลิก</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. เสียเวลาในการประกอบเพราะว่าเป็นการเพิ่มขั้นตอนการทำงาน 	

ตารางที่ 4.54 แสดงออกแบบจิ๊กเพื่อช่วยให้ชิ้นงานตรงตามมาตรฐาน

การออกแบบครั้งสุดท้าย	
	
<p>หลักการทำงาน จากการใช้งานจิ๊กล็อกขา TR7 พบว่าได้ชิ้นงานตามมาตรฐานและลดของเสียลงจากเดิม แต่ยังคงพบว่ามีขั้นตอนการทำงานเพิ่มขึ้นจากเดิม ส่งผลให้เวลาการทำงานของสถานีเพิ่มขึ้น จึงออกแบบจิ๊กของอีกใหม่ขึ้นมา สามารถช่วยล็อกขา TR7 ได้ เพื่อลดขั้นตอนการทำงานและยังได้ชิ้นงานตามมาตรฐาน</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. เพิ่มต้นทุนในการผลิตเนื่องจากจิ๊กที่ใช้สำหรับเครื่องยึดจะต้องใช้เหล็กที่ผ่านการชุบพิเศษเพื่อทนต่อแรงอัด 	


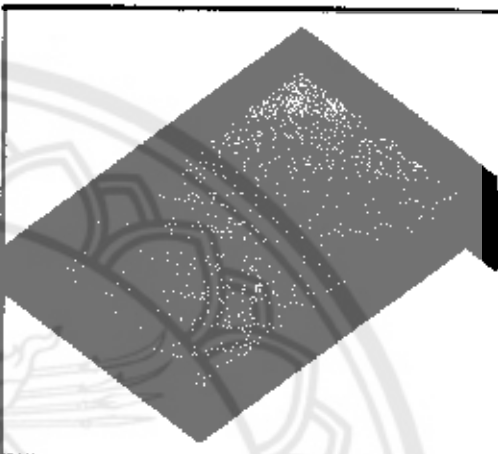
ตารางที่ 4.55 แสดงออกแบบรูปกรณีเพื่อให้ง่ายต่อการหยิบแบบอัตโนมัติ

การออกแบบรูปกรณีใส่แบบอัตโนมัติ	
	
<p>หลักการทำงาน สำหรับวางแบบอัตโนมัติจากปกติจะวางบริเวณพื้นโดยที่ไม่มีตำแหน่งที่แน่นอน โดยการใส่แบบอัตโนมัติจะใส่บริเวณพื้นที่จะนำเข้าเครื่องอัตโนมัติ แบบอัตโนมัติจริงควรวางอยู่ตำแหน่งที่ใกล้กับการใช้ และลักษณะการวางก็ควรที่จะให้ง่ายต่อการใช้งานโดยวางในลักษณะที่มือสามารถหยิบใช้ได้โดยไม่ต้องมีการพลิกหรือหมุน และสำหรับอุปกรณ์ชิ้นนี้สามารถปรับมุมของการหยิบได้ ใช้ในกรณีที่มีการเปลี่ยนพนักงานทำงานในสถานีนี้ ก็จะได้มุมและระยะที่เหมาะสมกับพนักงานแต่ละคน</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. พนักงานยังไม่คุ้นเคยกับการใช้ที่จะต้องวางแบบอัตโนมัติในอุปกรณ์สำหรับวาง 	

ตารางที่ 4.56 แสดงออกแบบอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบไอลิ่งค์กาวซิลิโคน

การออกแบบอุปกรณ์ใส่แบบอัด	
	
<p>หลักการทํางาน สำหรับวางไอลิ่งค์กาวซิลิโคนจากปกติจะวางบริเวณพื้นโดยที่ไม่มีตำแหน่งและลักษณะที่แน่นอน โดยอุปกรณ์นี้จะไว้เพื่อวางหลอดกาวในลักษณะที่พร้อมใช้งาน และเนื่องจากคุณสมบัติของกาวซิลิโคนจะเหนียว หนืด คือจะไม่หยุดย้อย เหมือนกาวปกติ เราจึงสามารถวางแนวตั้งและเฉียงให้รับกับมือได้</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. บริเวณปลายของไอลิ่งค์จะมีกาวติดอยู่ทำให้ตอนวางเลอะเทอะ 	

ตารางที่ 4.57 ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่แผ่นปรีน

การออกแบบครั้งที่ 1	
	
<p>หลักการทํางาน ช่วยเพิ่มมุมของภาคที่ใส่แผ่นปรีน TR996 ทำให้เมื่อมีการหยิบแผ่นปรีน แผ่นแรกแผ่นหลังก็จะไหลลงตามแรงโน้มถ่วง ทำให้ไม่ต้องเอียงไปหยิบ โดยครั้งแรกใช้มุม 20° ขึ้นงานไม่ค่อยไหล เพิ่มเป็น 30° ขึ้นงานไหลดีกว่าเดิม และลองเปลี่ยนเป็น 40° ขึ้นงานไหลเร็วเกินไป จึงเลือกมุม 30° เป็นมุมของที่รองถาษาใส่แผ่นปรีน</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. การไหลอาจมีติดขัดของแผ่นข้างๆ บ้าง 	



วิธีการใหม่ของสถานีงานที่ 2 การประกอบ Relay

1. จัดสถานีงานใหม่โดยย้ายให้ภาชนะใส่สปริงใหญ่ TR14 อยู่ทางซ้าย
2. จัดสถานีงานใหม่โดยย้ายให้ภาชนะใส่ TR12 อยู่ทางด้านขวา
3. ออกแบบอุปกรณ์สำหรับวางแบบอัตโนมัติต่อการหยิบและมีตำแหน่งการวางอย่างพร้อมใช้งาน ดังตารางที่ 4.58
4. ออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่ Relay 12V ดังตารางที่ 4.59

ตารางที่ 4.58 แสดงออกแบบอุปกรณ์เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบแบบอัตโนมัติ

การออกแบบอุปกรณ์ใส่แบบอัตโนมัติ	
	
<p>หลักการทํางาน สำหรับวางแบบอัตโนมัติจากปกติจะวางบริเวณพื้นโดยที่ไม่มีตำแหน่งที่แน่นอน โดยการใช้แบบอัตโนมัติจะให้เป็นบริเวณแทนที่จะนำเข้าเครื่องอัตโนมัติ แบบอัตโนมัติจึงควรวางอยู่ตำแหน่งที่ใกล้กับการใช้ และลักษณะการวางก็ควรที่จะให้ง่ายต่อการใช้งานโดยวางในลักษณะที่มือสามารถหยิบใช้ได้โดยไม่ต้องมีการพลิกหรือหมุน และสำหรับอุปกรณ์ชิ้นนี้สามารถปรับมุมของการหยิบได้ ใช้ในกรณีที่มีการเปลี่ยนพนักงานทำงานในสถานีนี้ ก็จะได้มุมและระยะที่เหมาะสมกับพนักงานแต่ละคน</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. พนักงานยังไม่คุ้นเคยกับการใช้ที่จะต้องวางแบบอัตโนมัติในอุปกรณ์สำหรับวาง 	

ตารางที่ 4.59 แสดงออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่ RELAY 12V

การออกแบบอุปกรณ์เพิ่มมุม	
	
<p>หลักการทํางาน เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบโดยเฉพาะเมื่อ RELAY อยู่ก้นกล่องโดยครั้งแรกใช้มุม 20° และ 30° พนักงานยังคงหยิบยากและมีการล้วง เปลี่ยนเป็น 40° พนักงานพอใจเนื่องจากหยิบง่ายขึ้นช่วยลดความเมื่อยล้าได้</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ชิ้นงานไม่ค่อยมีการไหล 	

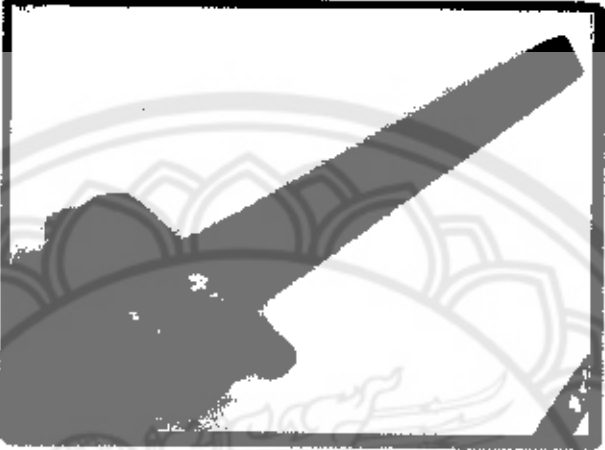
วิธีการใหม่ของสถานีงานที่ 3 การวัดหน้าสัมผัส

1. มีการใช้สี เพื่อลดการสับสนและการใช้สายตาในการเลือกขนาดของฟิลเลอร์ ดังตารางที่ 4.60
2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยเพิ่มการใส่สายไฟ TR996 มาจากสถานีงานที่ 4
3. ออกแบบฟิลเลอร์ช่วยให้อรวมขั้นตอนไว้ด้วยกัน ดังตารางที่ 4.60

ตารางที่ 4.60 แสดงการออกแบบปรับปรุงฟิลเลอร์

การออกแบบฟิลเลอร์ครั้งที่ 1	
	
<p>หลักการทํางาน เพื่อให้ง่ายต่อการหยิบฟิลเลอร์มาใช้งาน โดยพันสติกเกอร์ให้มีความนูนขึ้น เพื่อให้มีช่องว่างระหว่างฟิลเลอร์กับโต๊ะ และให้ฟิลเลอร์ที่วัดระยะกับในพันด้วยสติกเกอร์สีเหลือง คือหยิบฟิลเลอร์เสียบตรงกับในให้ระยะกับในให้มีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์ เบอร์ 0.25 mm. เข้าได้และถ้าเบอร์ 0.40 mm. จะต้องเข้าไม่ได้ และให้ฟิลเลอร์ที่วัดระยะกับนอกพันด้วยสติกเกอร์สีแดงและหยิบฟิลเลอร์ เบอร์ 0.65 mm เสียบตรงกับนอกให้ระยะกับนอกมีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์เข้าได้ และแผ่นยูพีเอสจะต้องไม่อ้า ถ้าเบอร์ 0.80 mm. จะต้องเข้าไม่ได้</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ยังไม่ลดเวลาเท่าที่ควร คือ ยังมีกรหยิบฟิลเลอร์วัดระยะกับในแล้ววาง และหยิบฟิลเลอร์วัดระยะกับนอกแล้ววาง 	

ตารางที่ 4.60 (ต่อ) แสดงการออกแบบโดยรวมฟิลเลอร์ไว้ในชิ้นเดียวกัน

การออกแบบฟิลเลอร์ครั้งที่ 2

<p>หลักการทํางาน เพื่อให้ง่ายต่อการหีบฟิลเลอร์มาใช้งาน โดยจะมีนอตที่ใช้ยึดแผ่นฟิลเลอร์มีความนูนขึ้นเพื่อให้มีช่องว่างระหว่างฟิลเลอร์กับโตะ และให้ฟิลเลอร์ที่วัดระยะกับในฟันสีเขียว คือหีบฟิลเลอร์เสียบตรงกับในให้ระยะกับในให้มีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์เบอร์ 0.25 mm. เข้าได้และถ้าเบอร์ 0.40 mm. จะต้องเข้าไม่ได้ แล้วหมุนมือใช้ฟิลเลอร์ที่วัดระยะกับนอกที่ฟันสีเทาไว้โดย ฟิลเลอร์เบอร์ 0.65 mm เสียบตรงกับนอกให้ระยะกับนอกมีความหนาพอดีกับขนาดของฟิลเลอร์เข้าได้ และแผ่นนุฟล์จะต้องไม่จํา ถ้าเบอร์ 0.80 mm. จะต้องเข้าไม่ได้</p>
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ขาฟิลเลอร์ใกล้กันทำให้วัดหน้าสัมผัสได้ยาก 2. ใช้สีฟันทำให้ขนาดของฟิลเลอร์มีความหนาขึ้น

ตารางที่ 4.60 (ต่อ) แสดงการออกแบบโดยรวมฟิลเลอร์ไว้ในชิ้นเดียวกัน

การออกแบบฟิลเลอร์ครั้งที่ 3	
	
<p>หลักการทํางาน ปรับมุมของแผ่นฟิลเลอร์ให้กว้างขึ้นเพื่อความสะดวกในการวัดระยะกับ</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ด้ามจับยาวเกินไปทำให้ไม่ถนัดมือ 2. การพ่นสีทำให้ขนาดของแผ่นฟิลเลอร์หนาขึ้น 	
การออกแบบฟิลเลอร์ครั้งสุดท้าย	
	
<p>หลักการทํางาน แปะสติ๊กเกอร์กับแผ่นฟิลเลอร์เพื่อให้สังเกตได้ง่าย และปรับปรุงด้ามจับให้ถนัดมือกว่าเดิม</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. พนักงานยังไม่คุ้นเคยกับการใช้ 	

วิธีการใหม่ของสถานียานที่ 4 การประกอบบัคกรี

1. จัดตณียานใหม่โดยให้ลูกกรวยไปอยู่ทางด้านขวา
2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยลดขั้นตอนการใส่สายไฟ TR996 ไปให้สถานียานที่ 3
3. ออกแบบจิ๊กช่วยในการจับยึดชิ้นงานขณะที่ทำการบัดกรีเพื่อการมองเห็นพื้นที่การบัดกรีได้ชัดเจน ดังตารางที่ 4.61

ตารางที่ 4.61 แสดงการออกแบบจิ๊กช่วยทำให้การบัดกรีง่ายขึ้น

การออกแบบจิ๊กครั้งที่ 1	
	
<p>หลักการทํางาน การทํางานแบบปัจจุบัน มีการหมุนชิ้นงานไปมาขณะบัดกรี เพราะมองเห็นพื้นที่การบัดกรีไม่ชัด การเคลื่อนไหวของมือเพื่อจับชิ้นงานหมุนและยังจับลวดบัดกรี จึงออกแบบจิ๊กวางชิ้นงานเพื่อมองเห็นพื้นที่ได้ชัดเจนไม่ต้องหมุนไปมา ลดการเคลื่อนไหวของมือในการบัดกรี</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. การขันน็อตเกิดแรงกดทำให้ชิ้นงานกระดก 	

ตารางที่ 4.61 (ต่อ) แสดงการออกแบบกิจกรรมช่วยให้การบัดกรีง่ายขึ้น

การออกแบบครั้งสุดท้าย	
	
<p>หลักการทํางาน การทํางานแบบปัจจุบัน มีการหมุนชิ้นงานไปมาขณะบัดกรี เพราะมองเห็นที่การบัดกรีไม่ชัด การเคลื่อนไหวของมือเพื่อจับชิ้นงานหมุนและยังจับลวดบัดกรี จึงออกแบบจิกวางชิ้นงานเพื่อมองเห็นพื้นที่ได้ชัดเจนไม่ต้องหมุนไปมา ลดการเคลื่อนไหวของมือในการบัดกรี มีรอยที่ปากร่องหมดเพื่อถนอมชิ้นงานกระดก</p>	
<p>ปัญหา</p>	

วิธีการใหม่ของสถานีงานที่ 5 การทดสอบ TR996

1. จัดสถานีงานใหม่โดยให้สกรูอยู่ทางด้านซ้าย เนื่องจากวางไว้หลังจิ๊กทดสอบทำให้ต้องมีการเคี้ยว
2. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทำงาน โดยลดขั้นตอนการแปะสติ๊กเกอร์ ไปให้สถานีงานที่ 6
3. ออกแบบจิ๊กทดสอบการทำงาน TR 996 ดังตารางที่ 4.62

ตารางที่ 4.62 แสดงการออกแบบจิ๊กช่วยทดสอบกระแสไฟ

การออกแบบครั้งที่ 1	
 	
<p>หลักการการทำงาน การทำงานแบบปัจจุบัน มีการหนีบสายไฟกับจิ๊กทดสอบเข้า - ออก 3 เส้น พนักงานเกิดการเจ็บนิ้วเมื่อทำเป็นเวลานานและกดตัวหนีบ 6 ครั้งต่อชิ้นงาน 1 ชิ้น จึงออกแบบเพื่อไม่ให้พนักงานเกิดการเจ็บนิ้วและเปลี่ยนการทำงานให้ง่ายขึ้น</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. สายไฟของชิ้นงานมีขนาดสั้นจึงเสียบกับจิ๊กได้ยาก 2. จิ๊กมีขนาดเบาเกินไป จึงทำให้รยับเวลาเสียบสายไฟเข้า - ออก 	
การออกแบบครั้งที่ 2	
	
<p>หลักการการทำงาน ปรับปรุงให้ติดอยู่กับจิ๊กตัวเดิมเพราะว่าสายไฟมีขนาดสั้นและเพื่อป้องกันการกระตกรของจิ๊กตอนถอดสายไฟ</p>	
<p>ปัญหา</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. รูเสียบสายไฟยังเสียบได้ยาก 	

ตารางที่ 4.62 (ต่อ) แสดงการออกแบบจิ๊กช่วยทดสอบกระแสไฟ

การออกแบบครั้งสุดท้าย	
	
<p>หลักการทํางาน ออกแบบให้รูเสียบสายไฟสามารถเสียบได้ง่ายขึ้นและป้องกันการเสียบสลับขั้ว เพราะว่ารูเสียบเป็นลักษณะต่างกันไม่สามารถเสียบสลับกันได้ เพื่อป้องกันความผิดพลาดของพนักงาน</p>	
<p>ปัญหา</p> <p>-</p>	

วิธีการใหม่ของสถานีงานที่ 6 การPack

1. เปลี่ยนลำดับขั้นตอนการทํางาน โดยเพิ่มขั้นตอนการแปะสติ๊กเกอร์ มาจากสถานีงานที่ 5
2. จัดสถานีงานใหม่ เนื่องจากมีการเพิ่มจิ๊กสำหรับแปะสติ๊กเกอร์

4.6 เปรียบเทียบวิธีการทำงานเดิมกับวิธีที่มีการปรับปรุงแล้ว

หลังจากที่ได้วิเคราะห์ขั้นตอนการประกอบอุปกรณ์ TIMER RELAY TR996 ทั้ง 6 สถานีงาน ก็ทำการใช้วิธีการทำงานใหม่และในระหว่างการใช้วิธีการใหม่ต้องมีการปรับปรุงวิธีการทำงานให้มีประสิทธิภาพดียิ่งขึ้นโดยเปรียบเทียบรอบเวลาการทำงานจากเวลา Standard time ก่อนการปรับปรุง และหลังการปรับปรุง

4.6.1 จับเวลาการทำงานแต่ละขั้นตอนการทำงาน ด้วยวิธีจับเวลาโดยตรง (Direct Time) เพื่อหาเวลามาตรฐานหลังการปรับปรุง

4.6.1.1 ทำการจับเวลาเบื้องต้นจำนวน 10 ค่า หลังการปรับปรุง ดังตารางที่ 4.63

ตารางที่ 4.63 ตารางแสดงข้อมูลการจับเวลาเบื้องต้น หลังการปรับปรุง

ครั้งที่	station 1	station 2	station 3	station 4	station 5	station 6
1	72.81	71.88	72.93	69.04	69.57	29.58
2	71.48	74.06	71.58	71.05	71.09	28.83
3	73.38	103.86A	71.26	68.36	73.57	32.48
4	71.58	71.33	72.86	68.49	120.56B	33.51
5	70.93	72.77	71.09	71.53	68.42	27.05
6	72.03	70.37	111.76C	68.03	69.8	31.96
7	71.9	71.47	69.74	72.68	70.03	29.07
8	72.9	111.25D	68.9	124.90E	71.69	35.69
9	72.66	72.36	71.79	72.75	121.26F	33.98
10	73.12	72.99	70.37	72.22	69.79	32.48
$\sum xi$	724.13	577.23	640.52	634.15	563.96	314.63
\bar{X}	72.41	72.15	71.17	70.46	70.50	31.46
$(\sum xi)^2$	524364.26	333194.47	410265.87	402146.22	318050.88	98992.04
$\sum xi^2$	52444.87	41658.47	45599.46	44713.89	39773.96	9965.59
n'	10	8	9	9	8	10

เวลาที่ไม่นำไปใช้ในการคำนวณ

คือ เวลาคลาดเคลื่อนจากการทำงานหรือกิจกรรมอื่นๆ ตัวแปร A - G เป็นตัวแปร ที่ไม่ไปใช้ในการคำนวณแต่เป็นตัวแปรที่ระบุถึงสาเหตุต่างๆ ในการจับเวลามีรายละเอียดดังนี้

- A = รอรับงานจากเครื่องอัตโนมัติ
- B = เครื่องทดสอบมีปัญหา
- C = สายไฟหลุดมือตก
- D = รอชิ้นงานจากเครื่องอัตโนมัติ
- E = พนักงานบันทึกชิ้นงานไม่ติดเลยต้องบันทึกซ้ำ
- F = เครื่องทดสอบมีปัญหา

4.6.2 คำนวณหาจำนวนรอบที่เหมาะสมในการจับเวลา เพื่อจะได้รู้ว่าต้องทำการจับเวลากี่รอบ หลังการปรับปรุง

4.6.2.1 การคำนวณหาจำนวนรอบที่เหมาะสมในการจับเวลา

จากสมการที่ 2.1

$$n = \left[\frac{k / s \sqrt{n' \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2}}{\sum x_i} \right]^2$$

ตารางที่ 4.64 ตารางแสดงจำนวนรอบที่เหมาะสมในการจับเวลา หลังการปรับปรุง

สถานีงาน	$\sum xi$	$(\sum xi)^2$	$\sum xi^2$	k	s	n'	n
สถานี 1 การประกอบตัวถัง	722.79	522425.38	52248.4	2	0.05	10	0.18
สถานี 2 การประกอบ Relay	577.23	333194.47	41658.5	2	0.05	8	0.35
สถานี 3 การวัดหน้าสัมผัส	640.52	410265.87	45599.5	2	0.05	9	0.50
สถานี 4 บัดกรี	634.15	402146.22	44713.9	2	0.05	9	1.11
สถานี 5 การทดสอบการทำงาน TR996	563.96	318050.88	39774	2	0.05	8	0.71
สถานี 6 Pack ใส่กล่อง	314.63	98932.04	9965.59	2	0.05	10	10.73

n = จำนวนครั้งที่ต้องจับเวลา

k = ระดับความเชื่อมั่น 95% = 2

n' = จำนวนครั้งในการจับเวลาตัวอย่าง

s = ความคลาดเคลื่อน 5% = 0.05

4.6.3 หลังจากที่ได้คำนวณหาขอบเวลาที่เหมาะสม ดังตารางที่ 4.64 ในการจับเวลาหลังการปรับปรุงแล้วก็ทำการเพิ่มเติมข้อมูลเวลาในการประกอบเพื่อใช้ในการวิเคราะห์ โดยใช้การถ่ายวิดีโอขั้นตอนการประกอบชิ้นส่วน TIMER RELAY TR996 มาช่วยในการวิเคราะห์

4.6.3.1 หลังจากได้คำนวณหาขอบเวลาที่เหมาะสมในการจับเวลาหลังการปรับปรุงแล้วก็ทำการจับเวลาเพิ่ม โดยใช้เวลาในวิดีโอที่ได้ถ่ายขั้นตอนการประกอบชิ้นส่วน TIMER RELAY TR996 ไว้พร้อมทั้งทำการคำนวณหาค่าเฉลี่ยของแต่ละสถานี ดังตารางที่ 4.65

จากการคำนวณ ในสถานีที่ 6 ได้ค่า n มากที่สุดคือ 10.73 จึงต้องจับเวลาหลังการปรับปรุงจำนวน 11 รอบ ดังตารางที่ 4.65

ตารางที่ 4.65 ตารางแสดงข้อมูลการจับเวลาตามจำนวนรอบที่เหมาะสมจากการคำนวณ หลังการปรับปรุง

ครั้งที่	station 1	station 2	station 3	station 4	station 5	station 6
1	72.81	71.88	72.93	69.04	69.57	29.58
2	71.48	74.06	71.58	71.05	71.09	28.83
3	73.38	75.12	71.26	68.36	73.57	32.48
4	71.58	71.33	72.86	68.49	70.13	33.51
5	70.93	72.77	71.09	71.53	68.42	27.05
6	72.03	70.37	70.15	68.03	69.8	31.96
7	71.9	71.47	69.74	72.68	70.03	29.07
8	72.9	70.65	68.9	71.89	71.69	35.69
9	72.66	72.36	71.79	72.75	70.31	33.98
10	73.12	72.99	70.37	72.22	69.79	32.48
11	70.17	70.16	71.08	71.56	70.76	35.12
$\sum xi$	792.96	793.16	781.75	777.60	775.16	349.75
\bar{X}	72.09	72.11	71.07	70.69	70.47	31.80

4.6.4 ทำการกำหนดดัชนีตรากรทำงาน (Rating) หลังการปรับปรุงโดยการประเมินค่าอัตราความเร็วของพนักงานจะให้คะแนนขององค์ประกอบของระบบ Westinghouse system of rating ซึ่งพิจารณาจากปัจจัย 4 อย่าง คือ Skill (ความชำนาญ) Effort (ความพยายาม) Consistency (ความสม่ำเสมอ) และ Conditions (เงื่อนไข) และค่า Allowances ดังตารางที่ 4.66 - 4.71 เพื่อนำไปคำนวณหา Normal time และ Standard time ดังตารางที่ 4.72

ตารางที่ 4.66 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดดัชนีตรากรทำงานหลังการปรับปรุงสถานีงานที่ 1

สถานีที่ 1										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) - น้อย เนื่องจากพนักงานไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 1										
ความพยายาม (Effort) - ปานกลาง เพราะระหว่างรอชิ้นงานออกจากเครื่องอัตโนมัติมีการจัดเตรียมอะไหล่ไว้รอการตัด										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) - น้อยมาก เพราะการทำงานวันต่อไปจะต้องรอชิ้นงานออกจากเครื่องอัตโนมัติก่อน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) - น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
1	E1	-0.05	D	0.00	F	-0.04	E	-0.03	-0.12	0.88

ตารางที่ 4.67 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดค้ำค่าการทำงานหลังปรับปรุงสถานีงานที่ 2

สถานีที่ 2										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
<p>ความชำนาญ (Skill) : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 2 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิตและอะไหล่ที่ใช้ในการประกอบมีขนาดเล็ก</p> <p>ความพยายาม (Effort) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน</p> <p>ความสม่ำเสมอ (Consistency) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน</p> <p>สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก</p>										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
2	E1	-0.05	E1	-0.04	E	-0.02	E	-0.03	-0.14	0.86

ตารางที่ 4.68 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดค้ำค่าการทำงานหลังการปรับปรุงสถานีงานที่ 3

สถานีที่ 3										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
<p>ความชำนาญ (Skill) : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 3 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิตและเป็นขั้นตอนของการวัดระยะแก๊บ</p> <p>ความพยายาม (Effort) : ปานกลาง การวัดระยะแก๊บจะต้องอาศัยความใส่ใจ</p> <p>ความสม่ำเสมอ (Consistency) : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน</p> <p>สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก</p>										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
3	E1	-0.05	D	0.00	E	-0.02	E	-0.03	-0.1	0.9

ตารางที่ 4.69 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดอัตราการทำงานหลังการปรับปรุงสถานีงานที่ 4

สถานีที่ 4										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
<p><u>ความชำนาญ (Skill)</u> : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 4 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิต</p> <p><u>ความพยายาม (Effort)</u> : ปานกลาง เพราะการบัดกรีจะต้องใส่ใจในการบัดกรีตะกั่ว</p> <p><u>ความสม่ำเสมอ (Consistency)</u> : น้อย เพราะมีจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน</p> <p><u>สภาพเงื่อนไข (Conditions)</u> : น้อยมาก เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้างและกลิ่นของตะกั่ว</p>										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
4	E1	-0.05	D	0.00	E	-0.02	F	-0.07	-0.14	0.86

ตารางที่ 4.70 แสดงการวิเคราะห์และการกำหนดอัตราการทำงานหลังปรับปรุงสถานีงานที่ 5

สถานีที่ 5										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
<p><u>ความชำนาญ (Skill)</u> : น้อย เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 5 มีการเปลี่ยนคนไปในแต่ละรอบการผลิต</p> <p><u>ความพยายาม (Effort)</u> : ปานกลาง เพราะการทดสอบอาจทำหลายครั้ง</p> <p><u>ความสม่ำเสมอ (Consistency)</u> : น้อย เพราะเกิดความผิดพลาดและจังหวะหยุดจากการไม่ทำงาน</p> <p><u>สภาพเงื่อนไข (Conditions)</u> : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก</p>										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
5	E1	-0.05	D	0.00	C	0.01	F	-0.07	-0.14	0.89

ตารางที่ 4.71 แสดงการวิเคราะห์และข้อกำหนดค่ามาตรฐานการทำงานหลังปรับปรุงสถานีงานที่ 6

สถานีที่ 6										
การวิเคราะห์เพื่อกำหนด Rating										
ความชำนาญ (Skill) : ปานกลาง เนื่องจากไม่ได้ทำงานประจำในสถานี 6 มีการเปลี่ยนคนไป ในแต่ละรอบการผลิต										
ความพยายาม (Effort) : ปานกลาง เพราะมีการหีบกล่องไว้รอขึ้นงาน										
ความสม่ำเสมอ (Consistency) : ปานกลาง เพราะรักษาความเร็วในการทำงาน										
สภาพเงื่อนไข (Conditions) : น้อย เพราะมีเสียงรบกวนจากรอบข้าง เช่น เสียงเครื่องทดสอบ ต่างๆ และอากาศถ่ายเทไม่สะดวก										
สถานี	Skill		Effort		Consistency		Conditions		Total Rating	
	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points	Level	Points
6	D	0.00	D	0.00	D	0.00	E	-0.03	-0.03	0.97

4.6.5 การกำหนดค่าเผื่อ (Allowances) หลังการปรับปรุง

เนื่องจากเวลาปกติหรือ Normal time ที่หามาได้เป็นเวลาการทำงานเพียงอย่างเดียวจึงต้องมีเวลาเผื่อไว้คือ เวลาเผื่อสำหรับบุคคลเวลาเผื่อสำหรับความเครียดและเวลาเผื่อสำหรับความ
ล่าช้า หลังปรับปรุงนี้จะกำหนดให้ค่า Allowances มีค่าเหมือนก่อนการปรับปรุง ดังตารางที่ 4.16

ตารางที่ 4.72 สรุปผลการคำนวณ Normal time และ Standard time หลังการปรับปรุง

สถานีงาน	Selected time(sec)	Rating	Normal time(sec)	Total allowances (%)	Standard time(sec)
สถานี 1 การประกอบตัวถัง	72.18	0.88	63.44	18	77.37
สถานี 2 การประกอบ Relay	72.11	0.86	62.01	18	75.62
สถานี 3 การวัดหน้าสัมผัส	71.07	0.93	63.96	18	78.00
สถานี 4 บัดกรี	70.69	0.86	60.79	18	74.13
สถานี 5 ทดสอบการทำงาน	70.47	0.89	60.6	18	73.90
สถานี 6 Pack ใส่กล่อง	31.8	0.97	30.85	18	37.62

ตารางที่ 4.73 สรุปผลการเปรียบเทียบรอบเวลาการทำงานจากเวลาก่อนการปรับปรุงและหลังการปรับปรุง

สถานีงาน	Standard time (ก่อนปรับปรุง)	Standard time (หลังปรับปรุง)	% Diff
สถานี 1 การประกอบตัวถัง	77.9	77.46	(-)0.56
สถานี 2 การประกอบ Relay	77.82	75.63	(-)2.81
สถานี 3 การวัดหน้าสัมผัส	78.2	78	(-)0.26
สถานี 4 บัดกรี	81.33	74.14	(-)8.84
สถานี 5 การทดสอบการทำงาน TR996	85.99	76.49	(-)11.05
สถานี 6 Pack ใสกล่อง	26.76	37.62	(+)28.87
รวม	428	419.34	(-)2.02

หมายเหตุ : (-) หมายถึงเวลาลดลง (+) หมายถึงเวลาเพิ่มขึ้น

จากการเปรียบเทียบรอบเวลาการทำงานตามตารางที่ 4 - 73 ปรากฏว่าในทุกสถานีใช้เวลาในการผลิตน้อยลงยกเว้นแต่สถานีที่ 6 เนื่องจากมีการเพิ่มขั้นตอนการทำงาน เพื่อให้การทำงานเกิดการสมดุลขึ้น และการเพิ่มของสถานีที่ 6 นี้ทำให้เวลาของสถานีที่ 5 ซึ่งเป็นสถานีที่คอยตรวจสอบและส่งผลให้มีรอบการผลิตเพิ่มขึ้น จากการคำนวณมีความแตกต่างคือ ค่า Diff เท่ากับ 2.02% เหตุผลที่ทำให้เวลาในแต่ละ Station ลดลงเพราะ

- Station 1 มีการจัดสถานีงานเพื่อให้สัมพันธ์กันของมือทั้งสองข้าง และมีอุปกรณ์สำหรับวางแบบฮาร์ดและโซลดิ้งทิววีลโคนเพื่อให้ง่ายและสะดวกต่อการนำไปใช้ แต่เนื่องจากมีการเพิ่มขั้นตอนของการใส่จิ๊กล็อกขา TR6 เวลาจึงลดลงไม่มาก

- Station 2 มีการเพิ่มมุมให้กับภาชนะใส่ Relay 12V ทำให้หยิบง่ายขึ้นและการจัดสถานีงานเพื่อให้มือทั้งสองทำงานสัมพันธ์กัน และมีอุปกรณ์สำหรับวางแบบฮาร์ด

- Station 3 มีการออกแบบฟิลเตอร์เพื่อลดเวลาในการหยิบ และปล่อยทำให้เวลาลดลงแต่ลดลงไม่มากเนื่องจากมีการเพิ่มขึ้นในขั้นตอนการใส่สายไฟ TR996 จากสถานีที่ 4 เพื่อให้รอบเวลาการผลิตลดลง

- Station 4 มีการลดขั้นตอนการทำงานใส่สายไฟ TR996 และสามารถทำงานได้สะดวกขึ้น เนื่องจากมีจิ๊กสำหรับการบัดกรี

- Station 5 เวลาลดลงจากการลดขั้นตอนการแปะสติ๊กเกอร์ และมีจิ๊กสำหรับทดสอบทำให้ช่วยลดเวลาจากขั้นตอนการทดสอบแบบเดิม

- Station 6 เวลาเพิ่มขึ้นจากการเพิ่มขึ้นขั้นตอนการแปะสติ๊กเกอร์ให้สถานีที่ 5 แต่การเพ่งขึ้นของสถานีที่ 6 นี้ไม่ส่งผลกระทบต่อรอบการผลิต แต่จะช่วยให้เวลาของสถานีที่ 5 ลดลงและรอบการผลิตลดลงตามมา

4.7 การจัดทำเป็นมาตรฐานในการทำงาน


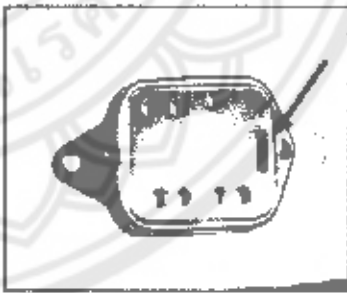


จัดทำเป็นแบบฟอร์มมาตรฐานการทำงานทั้ง 6 สถานี โดยแบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐานประกอบด้วย 3 ส่วน คือ

1. ส่วนหัวประกอบด้วย จำนวนหน้า ชื่อบริษัท ชื่อผลิตภัณฑ์ และชื่อสถานีงานการประกอบ
2. ส่วนกลางประกอบด้วย Layout สถานีงาน โดยใช้สีเหลืองแทนการใช้งานด้วยมือขวา สีเขียวแทนการใช้งานด้วยมือซ้าย และวัสดุ/อุปกรณ์/เครื่องจักร พร้อมหมายเลขกำกับ
3. ส่วนท้ายประกอบด้วย ขั้นตอนการทำงานพร้อมรูปภาพประกอบในแต่ละขั้นตอน และข้อควรระวังเพื่อป้องกันความผิดพลาด และเวลามาตรฐานแต่ละสถานีงานโดยแสดงหน่วยเป็นวินาที ดังตารางที่ 4.74 เพื่อให้คนงานสามารถอ่านแล้วเข้าใจและสามารถปฏิบัติงานได้ถูกต้อง (ดูรายละเอียดในภาคผนวก ก แสดงแบบฟอร์มบันทึกมาตรฐานการทำงาน ดังตารางที่ ก.1 แสดงแบบฟอร์มบันทึกมาตรฐานการทำงานของสถานีที่ 1 ถึงตารางที่ ก.6 แสดงแบบฟอร์มบันทึกมาตรฐานการทำงานของสถานีที่ 6)




ตารางที่ 4.74 แสดงแบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐานสถานประกอบการทำงานที่ 1

หน้า 1/4	
แบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐาน บริษัท พีอี เทคโนโลยี จำกัด การผลิต TIMER RELAY TR996	
1	
สถานี 1 การประกอบตัวถัง เวลามาตรฐาน : 77.46 วินาที	
Workplace Layout	
2	
ชิ้นส่วน 1. หมุดอลูมิเนียม 2. TR 7 3. TR 9 4. TR 1 5. TR 3 6. TR 8 7. TR 5 8. TR 13 9. TR 6 10. แผ่นปรีน TR 996	เครื่องมือ 1. แบบอัด TR1 2. กาวซิลิโคนพร้อมไซลิงค์ 3. จิก 4. เครื่องอัด MC/EE 06

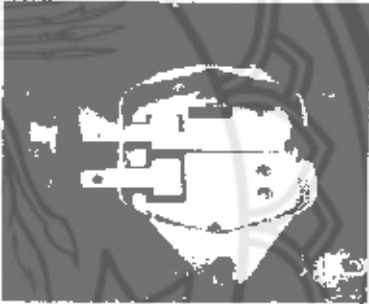

ตารางที่ 4.74 (ต่อ) แสดงแบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐานสถานีการทำงานที่ 1

หน้า 2/4	
แบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐาน บริษัท พีอี เทคโนโลยี จำกัด การผลิต TIMER RELAY TR996	
สถานี 1 การประกอบตัวถัง	
เวลามาตรฐาน : 77.46 วินาที	
ขั้นตอนการทำงาน	
1. ใส่หมุดอลูมิเนียมใส่ในแผ่นปริน TR996 ด้านตัวเก็บประจุ 2 ตัว	
2. ใส่หมุดอลูมิเนียมในขา TR7 มาใส่แผ่นปริน TR 996 จำนวน 2 ตัว 3. ใส่หมุดอลูมิเนียมในขา TR9 มาใส่แผ่นปริน TR 996 จำนวน 1 ตัว	
4. แล่นำตัวถัง TR1 ทากาวซิลิโคน	
5. นำแผ่นปริน TR996 ไปวางในจิก ใส่ตัวถัง TR1 ทับกับแผ่นปริน TR996	

ตารางที่ 4.74 (ต่อ) แสดงแบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐานสถานประกอบการที่ 1

หน้า 3/4	
แบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐาน บริษัท พีซี เทคโนโลยี จำกัด การผลิต TIMER RELAY TR996	
สถานี 1 การประกอบตัวถัง เวลาดำเนินการ : 77.46 วินาที	
ขั้นตอนการทำงาน	
6. ใส่ TR13 ในหลักอลูมิเนียม	
7. ใส่ TR8 ลงในช่องตัวถัง TR1 แล้วใส่ TR6 ทับ TR8 ใส่ TR3 จำนวน 2 ตัวลง ในหลักอลูมิเนียมเดียว	
8. ใส่ TR5 ทับ TR6 และ TR3	

ตารางที่ 4.74 (ต่อ) แสดงแบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐานสถานีการทำงานที่ 1

หน้า 4/4	
แบบฟอร์มบันทึกการทำงานมาตรฐาน บริษัท พีอี เทคโนโลยี จำกัด การผลิต TIMER RELAY TR996	
สถานี 1 การประกอบตัวถัง	
เวลามาตรฐาน : 77.46 วินาที	
ขั้นตอนการทำงาน	
10. ใส่จิกช่วยให้ขาชิ้นงานตรง นำเข้าเครื่องขัด	
11. ถอดชิ้นงานออกจากเครื่อง ตรวจสอบความเรียบร้อยแล้วส่งสถานีต่อไป	

3