

ร่างขอบเขตของงาน (Terms of Reference: TOR)
โครงการซื้อชุดปฏิบัติการแขนกลหุ่นยนต์เพื่อพัฒนาระบบการผลิตแบบอัตโนมัติขั้นสูง
ตำบลป่าป้อง อำเภอต๋อยสะเท็ด จังหวัดเชียงใหม่ 1 ชุด
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลล้านนา

1. ความเป็นมา

เนื่องด้วยปัจจุบันการพัฒนาทางด้านเทคโนโลยีและอุตสาหกรรมพัฒนาเปลี่ยนแปลงไปอย่าง เพื่อมุ่งสร้าง ภูมิคุ้มกัน และขับเคลื่อนสู่การปฏิบัติให้เกิดผลชัดเจนทั้งในระดับประเทศและพื้นที่ต่อไป ดังนั้น รวดเร็ว ระบบ การศึกษาจึงเป็นกลไกหนึ่งในการพัฒนาคนเพื่อเตรียมเป็นวิศวกร เพื่อรองรับความก้าวหน้าของเทคโนโลยีที่ เปลี่ยนแปลงอยู่ตลอดเวลา ศูนย์แม่คคาทรอนิกส์และอโตเมชัน คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลล้านนา ได้เล็งเห็นความจำเป็นอย่างยิ่งที่ต้องการขยายโอกาสให้บุคลากรด้านวิชาชีพ ให้มีความรู้ความสามารถ และเพิ่มขีดศักยภาพสอดคล้องกับเทคโนโลยีและนวัตกรรมใหม่ อีกทั้งยังได้มีการบูรณาการทุกภาคส่วน อันได้แก่ การร่วมมือกับสถาบันคุณวุฒิวิชาชีพในการพัฒนาระบบคุณวุฒิวิชาชีพและมาตรฐานอาชีพซึ่งปัจจุบันมหาวิทยาลัย เทคโนโลยีราชมงคลล้านนาได้เป็นองค์กรที่มีหน้าที่ทดสอบสมรรถนะบุคคลตามมาตรฐานอาชีพ สาขาแมคคาทรอนิกส์ ซึ่งขึ้นทะเบียนองค์กรภายใต้การกำกับของสถาบันคุณวุฒิวิชาชีพ ตั้งแต่ปี พ.ศ.2557 จนถึงปัจจุบัน ได้มีการ ทดสอบสมรรถนะบุคคลตามมาตรฐานวิชาชีพ สาขาแมคคาทรอนิกส์ ให้กับบุคคลในสถานประกอบการและร่วมมือ กับกรมพัฒนาฝีมือแรงงานในการพัฒนาตัวแทนเยาวชนที่เป็นตัวแทนประเทศไทยเข้าร่วมการแข่งขันฝีมือแรงงานใน ระดับอาเซียน และการแข่งขันฝีมือแรงงานนานาชาติ

2. วัตถุประสงค์

- 2.1 เพื่อพัฒนาบุคลากรด้านระบบอัตโนมัติและหุ่นยนต์เพื่อรองรับอุตสาหกรรม 4.0
- 2.2 เพื่อพัฒนาการเรียนการสอนให้สามารถเรียนรู้การทำงานของหุ่นยนต์แต่ละชนิดร่วมกับระบบอัตโนมัติ
- 2.3 เพื่อเพิ่มขีดความสามารถในการเรียนรู้ เพื่อนำพัฒนางานในภาคอุตสาหกรรม
- 2.4 เพื่อพัฒนามุ่งเน้นสมรรถนะการทำงานตามความต้องการภาคอุตสาหกรรมภายในประเทศ
- 2.5 เพื่อรองรับการเจริญเติบโตของภาคอุตสาหกรรมในอนาคต

3. คุณสมบัติผู้เสนอราคา

- 3.1 มีความสามารถตามกฎหมาย
- 3.2 ไม่เป็นบุคคลล้มละลาย
- 3.3 ไม่อยู่ระหว่างเลิกกิจการ
- 3.4 ไม่เป็นบุคคลซึ่งอยู่ระหว่างถูกระงับการยื่นข้อเสนหรือทำสัญญากับหน่วยงานของรัฐไว้ชั่วคราวเนื่องจากเป็นผู้ ที่ไม่ผ่านเกณฑ์การประเมินผลการปฏิบัติงานของผู้ประกอบการตามระเบียบที่รัฐมนตรีว่าการ กระทรวงการคลังกำหนดตามที่ประกาศเผยแพร่ในระบบเครือข่ายสารสนเทศของกรมบัญชีกลาง
- 3.5 ไม่เป็นบุคคลซึ่งถูกระงับชื่อไว้ในบัญชีรายชื่อผู้ทำงานและได้แจ้งเวียนชื่อให้เป็นผู้ทำงานของหน่วยงานของรัฐใน ระบบเครือข่ายสารสนเทศของกรมบัญชีกลาง ซึ่งรวมถึงนิติบุคคลที่ผู้ทำงานเป็นหุ้นส่วนผู้จัดการ กรรมการ ผู้จัดการ ผู้บริหาร ผู้มีอำนาจในการดำเนินงานในกิจการของนิติบุคคลนั้นด้วย
- 3.6 มีคุณสมบัติ และไม่มีลักษณะต้องห้ามตามที่คณะกรรมการนโยบายการจัดซื้อจัดจ้าง และการบริหารพัสดุ ภาครัฐกำหนดในราชกิจจานุเบกษา
- 3.7 เป็นบุคคลธรรมดาหรือนิติบุคคล ผู้มีอาชีพรับจ้างงานที่ประกวดราคาอิเล็กทรอนิกส์ดังกล่าว

ลงชื่อ.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ

- 3.8 ไม่เป็นผู้มีผลประโยชน์ร่วมกันกับผู้ยื่นข้อเสนอรายอื่นที่เข้ายื่นข้อเสนอให้แก่มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคล
ล้านนา ณ วันประกาศประกวดราคาอิเล็กทรอนิกส์ หรือไม่เป็นผู้กระทำการอันเป็นการขัดขวาง การ
แข่งขันอย่างเป็นธรรมในการประกวดราคาอิเล็กทรอนิกส์ครั้งนี้
- 3.9 ไม่เป็นผู้ได้รับเอกสิทธิ์หรือความคุ้มกัน ซึ่งอาจปฏิเสธไม่ยอมขึ้นศาลไทย เว้นแต่รัฐบาลของผู้ยื่นข้อเสนอได้มี
คำสั่งให้สละเอกสิทธิ์และความคุ้มกันเช่นนั้น
- 3.10 ผู้ยื่นข้อเสนอต้องลงทะเบียนในระบบจัดซื้อจัดจ้างภาครัฐด้วยอิเล็กทรอนิกส์ (Electronic Government
Procurement : e - GP) ของกรมบัญชีกลาง
- 3.11 มหาวิทยาลัยฯ ขอสงวนสิทธิ์ที่จะทำสัญญาที่ต่อเมื่อมหาวิทยาลัยฯ ได้รับงบประมาณแล้ว

4 รายละเอียดขอบเขตของงานหรือรายละเอียดคุณลักษณะเฉพาะของพัสดุ

รายละเอียดทั่วไป

1. หัวข้อการเรียนรู้สำหรับชุดปฏิบัติการแขนกลหุ่นยนต์เพื่อพัฒนาระบบการผลิตแบบอัตโนมัติขั้นสูง
 - 1.1 เรียนรู้ลักษณะการเคลื่อนที่ของแขนกลแต่ละชนิด เพื่อความเหมาะสมในการเลือกใช้งานของแขนกลแต่ละ
ชนิด Parallel Robot, SCARA Robot, Collaborative Robot, Vertical Robot, Welding Robot ได้
 - 1.2 เรียนรู้วิธีการเขียนโปรแกรมควบคุมของแขนกลอุตสาหกรรมแต่ละชนิดได้
 - 1.3 เรียนรู้การทำงานในการทำงานร่วมกันของแขนกล 4 แบบ ในรูปแบบการทำงานอัตโนมัติ ประกอบด้วย
 - 1.3.1 เรียนรู้การสั่งงานอุปกรณ์ต่างๆร่วมกับแขนกล SCARA Robot โดยการจำลองเป็นสถานีจ่ายชิ้นงาน
ลงในสายพานเพื่อลำเลียงส่งต่อไปยังสถานีประกอบชิ้นงาน
 - 1.3.2 เรียนรู้การสั่งงานอุปกรณ์ต่างๆร่วมกับแขนกล Parallel Robot โดย จำลองเป็นสถานีประกอบ
ชิ้นงานส่วนที่(1) ทำหน้าที่ประกอบชิ้นงานที่ได้รับมาจากสถานีจ่ายชิ้นงาน เพื่อส่งไปยังสถานีต่อไป
 - 1.3.3 เรียนรู้การสั่งงานอุปกรณ์ต่างๆร่วมกับแขนกล Vertical Robot จำลองเป็นสถานีประกอบชิ้นงานส่วน
ที่(2) ทำหน้าที่ประกอบชิ้นงานที่เหลื่อ และส่งต่อไปยังสถานีเพื่อทำการจัดเก็บ
 - 1.3.4 เรียนรู้การสั่งงานอุปกรณ์ต่างๆร่วมกับแขนกล Collaborative Robot จำลองเป็นสถานีจัดเก็บ
ชิ้นงาน ทำหน้าที่จัดเก็บชิ้นงานที่ได้ผ่านการขึ้นตอนประกอบเสร็จแล้ว เพื่อนำไปจัดเก็บในตำแหน่ง
ต่างๆที่กำหนดไว้
 - 1.4 เรียนรู้การควบคุมแขนกลมาใช้ในงานเชื่อม Welding Robot
 - 1.5 เรียนรู้การควบคุมแขนกลไปตามแนวที่จะเชื่อมได้
 - 1.6 เรียนรู้การเชื่อมในงานอุตสาหกรรม
2. คุรภัณฑ์ชุดปฏิบัติการแขนกลหุ่นยนต์เพื่อพัฒนาระบบการผลิตแบบอัตโนมัติขั้นสูง ต้องสามารถใช้สำหรับการ
ทดสอบสมรรถนะบุคคลตามมาตรฐานอาชีพคุณวุฒิวิชาชีพ หรือมาตรฐานฝีมือแรงงานแห่งชาติได้ อย่างน้อย 1 สาขา
อาชีพ
3. ผู้เสนอราคาต้องจัดให้มีการอบรมเตรียมความพร้อม (Trainer the Trainer) ให้กับบุคลากรของคณะอย่างน้อย
5 ท่าน และให้ได้รับการทดสอบเพื่อทำหน้าที่ วิทยากรฝึกอบรม (Certified Trainer)ในผลิตภัณฑ์ที่เสนอ โดยค่าใช้จ่าย
ในการฝึกอบรมและทดสอบ ผู้เสนอราคาต้องเป็นผู้รับผิดชอบทั้งหมด ทั้งนี้ต้องให้แล้วเสร็จก่อนครบกำหนดส่งมอบ
คุรภัณฑ์ตามสัญญา

ลงชื่อ.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ

รายละเอียดทางเทคนิค

ชุดปฏิบัติการแขนกลหุ่นยนต์เพื่อพัฒนาระบบการผลิตแบบอัตโนมัติขั้นสูง ประกอบด้วยรายละเอียดดังนี้

- | | |
|--|-------------|
| 1. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์ชนิดโครงสร้างขนาน พร้อมโปรแกรม | จำนวน 1 ชุด |
| 2. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์ชนิดเคลื่อนที่รวดเร็วในแนวระนาบ พร้อมโปรแกรม | จำนวน 1 ชุด |
| 3. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์สำหรับการทำงานร่วมกับมนุษย์ พร้อมโปรแกรม | จำนวน 1 ชุด |
| 4. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์สำหรับกระบวนการเชื่อมอัตโนมัติ พร้อมโปรแกรม | จำนวน 1 ชุด |

1. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์ชนิดโครงสร้างขนาน พร้อมโปรแกรม จำนวน 1 ชุด

1.1 ชุดฝึกแขนกล ชนิด Parallel Robot จำนวน 1 ชุด

- 1.1.1 มีจำนวนแกนการเคลื่อนที่ 4 แกน
- 1.1.2 ตัวหุ่นยนต์ต้องมีน้ำหนักไม่เกิน 120 กิโลกรัม
- 1.1.3 ชุดควบคุมของตัวหุ่นยนต์ต้องรวมเข้าไปในตัวหุ่นยนต์ หรือแยกออกจากตัวหุ่นยนต์หรือดีกว่า
- 1.1.4 มีระยะการทำงานของหุ่นยนต์ เส้นผ่านศูนย์กลาง 400 มิลลิเมตร หรือดีกว่า
- 1.1.5 มีความแม่นยำในการทำงานซ้ำ ไม่เกิน ± 0.1 มิลลิเมตร
- 1.1.6 สามารถจับชิ้นงานเพื่อหมุนในมุมไม่น้อยกว่า 45 องศา ได้
- 1.1.7 สามารถโปรแกรมผ่านพอร์ท Ethernet ได้
- 1.1.8 ผู้เสนอขายต้องได้รับการแต่งตั้งให้เป็นตัวแทนจำหน่าย จากผู้ผลิตหุ่นยนต์แขนกลหรือตัวแทนจำหน่ายในประเทศไทย เพื่อความสะดวกในการให้บริการหลังการขาย พร้อมแนบเอกสารมาพร้อมการยื่นซอง
- 1.1.9 ชุดหุ่นยนต์แขนกลต้องผลิตจากบริษัทที่ได้รับรองมาตรฐาน ISO พร้อมแนบเอกสารมาประกอบการพิจารณา

1.2 ชุดควบคุมหุ่นยนต์ (Controller) จำนวน 1 ชุด

- 1.2.1 สามารถต่อใช้งานร่วมกับชุดฝึกแขนกลได้
- 1.2.2 มีอินพุตสำหรับต่อสวิตช์หยุดฉุกเฉิน

1.3 ระบบตรวจสอบด้วยภาพ จำนวน 1 ชุด

- 1.3.1 ระบบกล้องต้องใช้งานร่วมกับคอมพิวเตอร์
- 1.3.2 สามารถใช้งานร่วมกับหุ่นยนต์ได้เป็นอย่างดี
- 1.3.3 ความละเอียดของกล้องไม่น้อยกว่า 640 x 180 จุด

1.4 สายพานลำเลียง จำนวน 1 ชุด

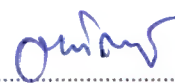
- 1.4.1 โครงสร้างทำจากอลูมิเนียมโปรไฟล์ ขนาดไม่น้อยกว่า (กxยxล) 150x1300x150 มม. จำนวน 1 ชุด
- 1.4.2 ใช้มอเตอร์ขนาดไม่น้อยกว่า 15 วัตต์ 220 โวลต์
- 1.4.3 มีชุดควบคุมความเร็วสายพาน สามารถปรับความเร็วรอบได้ จำนวน 1 ชุด

1.5 โต๊ะสำหรับติดตั้งแขนกล วางชิ้นงานและอุปกรณ์อื่นๆ จำนวน 1 ชุด

- 1.5.1 โครงสร้างโต๊ะเป็นอลูมิเนียมโปรไฟล์มีขนาดไม่น้อยกว่า 60*60*75 (ก.*ล.*ส.) ซม. ปรับสูง-ต่ำได้
- 1.5.2 มีชุดบรรจุชิ้นงานแนวตั้ง สามารถบรรจุชิ้นงานทรงกระบอกหรือทรงสี่เหลี่ยมได้ จำนวนไม่น้อยกว่า 2 ชุด
- 1.5.3 ชุดป้อนชิ้นงาน ควบคุมด้วยกระบอกลม

ลงชื่อ  ประธานกรรมการ ลงชื่อ  กรรมการ ลงชื่อ  กรรมการ

- 1.5.4 มีชิ้นงานตัวอย่างรูปทรงกระบอก ทำจากพลาสติกสีแดง, สีดำ และ สีน้ำเงิน จำนวนสีละไม่น้อยกว่า 10 ชิ้น
- 1.5.5 มีชิ้นงานตัวอย่างรูปทรงสี่เหลี่ยม ทำจากพลาสติกสีแดง, สีดำ และ สีน้ำเงิน จำนวนสีละไม่น้อยกว่า 10 ชิ้น
- 1.5.6 มีชิ้นงานตัวอย่างรูปทรงกระบอก ทำจากอลูมิเนียม จำนวน 10 ชิ้น
- 1.5.7 มีชิ้นงานตัวอย่างรูปทรงสี่เหลี่ยม ทำจากอลูมิเนียม จำนวน 10 ชิ้น
- 1.5.8 มีถาดสำหรับใส่ชิ้นงานคัตเอาท์ จำนวน 1 ถาด
- 1.6 โปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์อุตสาหกรรม จำนวน 1 ชุด
- 1.6.1 สามารถเขียนโปรแกรมเพื่อใช้งานหุ่นยนต์อุตสาหกรรมได้
- 1.6.2 โปรแกรมสามารถใช้งานร่วมกับวินโดว 7 หรือสูงกว่าได้
- 1.6.3 เป็นซอฟต์แวร์ที่มีลิขสิทธิ์ถูกต้องตามกฎหมาย
- 1.7 ชุดเครื่องประมวลผลสำหรับการเขียนโปรแกรม จำนวน 5 ชุด
- 1.7.1 หน่วยประมวลผล (CPU) Core i7 หรือดีกว่า
- 1.7.2 หน่วยความจำ (RAM) ไม่น้อยกว่า 8 GB
- 1.7.3 หน่วยบันทึกข้อมูล (Hard Disk) ไม่น้อยกว่า 1 TB
- 1.7.4 มีอุปกรณ์ Mouse Optical, Keyboard
- 1.7.5 มีจอแสดงผลแบบ LED ขนาดไม่น้อยกว่า 17 นิ้ว
- 1.7.6 มี DVD-RW แบบติดตั้งมาพร้อมเครื่องประมวลผล หรือ แบบเชื่อมต่อจากภายนอก หรือดีกว่า
- 1.8 โต๊ะวางเครื่องประมวล จำนวน 5 ชุด
- 1.8.1 เป็นโต๊ะทำงานไม้ขาเหล็ก ชนิดไม่มีลิ้นชัก
- 1.8.2 มีขนาดไม่น้อยกว่า 120*60*75 (ก.*ล.*ส.) ซม.
- 1.9 เก้าอี้ทำงาน จำนวน 5 ชุด
- 1.9.1 มีขนาดไม่น้อยกว่า 56x60x81 CM. (WxDxH)
- 1.9.2 โครงสร้างทำจากไม้ Veneer หรือดีกว่า อัดขึ้นรูปด้วยไฟฟ้าความถี่สูง (High Frequency) หนา 12 มม. +/- 2 มม.
- 1.9.3 พนักพิงเป็นฟองน้ำพนักพิงทำด้วย Polyurethane Foam ความหนาแน่น 20 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 14 กก. เสริมความนุ่มด้วย Polyester Foam หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 1.9.4 ที่นั่งเป็นฟองน้ำที่นั่ง Polyurethane Foam ความหนาแน่น 40 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 16 กก.
- 1.9.5 หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 1.9.6 แขนทำจากวัสดุ Plastic หรือดีกว่า
- 1.9.7 ระบบโยกเอน เป็นแบบ Traditional-tilt Mechanism , Backrest สามารถล็อกตำแหน่งได้ ปรับความหนืดพนักพิงตามน้ำหนักคนนั่ง
- 1.9.8 แกนสามารถปรับความสูงด้วยระบบ gas lift
- 1.9.9 ขาเก้าอี้เป็นแบบเท้าแฉกอลูมิเนียมอัลลอยฉีดขึ้นรูป ทาสี Powder Coat
- 1.9.10 ลูกล้อทำจาก Plastic Polyamide (Nylon 6) หรือดีกว่า
- 1.9.11 การรับประกันสินค้าไม่น้อยกว่า 2 ปี

ลงชื่อ..........ประธานกรรมการ ลงชื่อ..........กรรมการ ลงชื่อ..........กรรมการ

- 1.10 ชุดเครื่องอัดอากาศ จำนวน 1 ชุด
- 1.10.1 มีกำลังไม่น้อยกว่า 580W.
 - 1.10.2 มีความดังขณะใช้งานไม่เกินกว่า 60 dB
 - 1.10.3 ใช้ระบบไฟฟ้า 220V 50Hz
 - 1.10.4 สามารถผลิตลมได้ไม่น้อยกว่า 110 ลิตร/นาที
 - 1.10.5 ปั่นลมเป็นชนิดผลิตลมต่อเนื่องแบบไร้น้ำมัน

2. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์ชนิดเคลื่อนที่รวดเร็วในแนวระนาบ พร้อมโปรแกรม จำนวน 1 ชุด

2.1 ชุดแขนกลอุตสาหกรรมชนิดสกาล่า จำนวน 1 ชุด

- 2.1.1 หุ่นยนต์ที่ใช้งานในชุดฝึกต้องเป็นหุ่นยนต์ที่มีใช้งานอยู่จริงในงานอุตสาหกรรม
- 2.1.2 เป็นแขนหุ่นยนต์ชนิด 4 แกน
- 2.1.3 แกนที่ 1 มีรัศมีการทำงาน -140 ถึง +140 องศา หรือดีกว่า
- 2.1.4 แกนที่ 1 สามารถเคลื่อนที่ได้ด้วยความเร็วสูงสุดไม่น้อยกว่า 6.13 m/s หรือไม่น้อยกว่า 400 องศาต่อวินาที
- 2.1.5 แกนที่ 2 มีรัศมีการทำงาน -140 ถึง +140 องศา หรือดีกว่าและสามารถเคลื่อนที่ได้ด้วยความเร็วสูงสุดไม่น้อยกว่า 6.13 m/s หรือไม่น้อยกว่า 400 องศาต่อวินาที
- 2.1.6 แกนที่ 3 ระยะเวลาการทำงานไม่น้อยกว่า -๑๘๐ ถึง ๐ องศา หรือระยะเวลาการทำงานไม่น้อยกว่า ๑๔๐ มิลลิเมตร หรือดีกว่า
- 2.1.7 แกนที่ 3 สามารถเคลื่อนที่ได้ด้วยความเร็วสูงสุดไม่น้อยกว่า 1000 mm/s
- 2.1.8 แกนที่ 4 มีรัศมีการทำงาน -360 ถึง +360 องศา หรือดีกว่า
- 2.1.9 แกนที่ 4 สามารถเคลื่อนที่ได้ด้วยความเร็วสูงสุดไม่น้อยกว่า 2400 องศาต่อวินาที
- 2.1.10 แขนกลสามารถยกน้ำหนักได้ไม่น้อยกว่า 3 กิโลกรัม (รวมน้ำหนัก Gripper)
- 2.1.11 มีรัศมีการทำงานไม่น้อยกว่า 345 มิลลิเมตร
- 2.1.12 มีระบบจับชิ้นงานแบบสุญญากาศ (Vacuum)
- 2.1.13 มีจำนวนอินพุตไม่น้อยกว่า 8 อินพุต และจำนวนเอาต์พุตไม่น้อยกว่า 8 เอาต์พุต
- 2.1.14 มีช่องเชื่อมต่อสัญญาณแบบ RS422 หรือ RS485 จำนวนไม่น้อยกว่า 1 ช่อง
- 2.1.15 มีช่องเชื่อมต่อสัญญาณแบบ Ethernet จำนวนไม่น้อยกว่า 1 ช่อง
- 2.1.16 มีช่องเชื่อมต่อแบบ USB จำนวนไม่น้อยกว่า 1 ช่อง
- 2.1.17 มีแรงดันไฟฟ้าสำหรับเลี้ยงระบบมีขนาด 220 – 230V 50Hz. หรือดีกว่า
- 2.1.18 *** ผู้เสนอขายต้องได้รับการแต่งตั้งให้เป็นตัวแทนจำหน่าย จากผู้ผลิตหุ่นยนต์แขนกลหรือตัวแทนจำหน่ายในประเทศไทย เพื่อความสะดวกในการให้บริการหลังการขาย พร้อมแนบเอกสารมาพร้อมการยื่นซอง
- 2.1.19 หุ่นยนต์แขนกลต้องผลิตจากบริษัทที่ได้รับรองมาตรฐาน ISO พร้อมแนบเอกสารมาประกอบการพิจารณา

2.2 ซอฟต์แวร์สำหรับควบคุมแขนกลอุตสาหกรรม จำนวน 1 ชุด

- 2.2.1 เป็นโปรแกรมและจำลองเสมือนจริงของตัวหุ่นยนต์ แบบ Network License ที่สามารถการใช้งานของเครื่องคอมพิวเตอร์ไม่ต่ำกว่า 15 เครื่องพร้อม ๆ กันที่อยู่ภายใต้การเชื่อมต่อบนวงแลนเดียวกัน ไม่น้อยกว่า 1 network license หรือเป็นโปรแกรมและจำลองเสมือนจริงของตัวหุ่นยนต์ ที่มีลิขสิทธิ์

ลงชื่อ......ประธานกรรมการ ลงชื่อ......กรรมการ ลงชื่อ......กรรมการ

ถูกต้องตามกฎหมาย รูปแบบอื่น ๆ เช่น Hard Lock หรือ License Key เป็นต้น ที่สามารถการใช้งานของเครื่องคอมพิวเตอร์ไม่ต่ำกว่า 15 เครื่อง

- 2.2.2 สามารถรองรับไฟล์ ACIS (.sat), 3DS, VRML ได้ หรือมากกว่า
- 2.2.3 สามารถวิเคราะห์การเคลื่อนที่ และความเร็วได้โดยให้ผลออกมาเป็นกราฟ Signal Analyzer) ได้
- 2.2.4 โปรแกรมสามารถสร้างการเคลื่อนที่ได้โดยอัตโนมัติจากการเลือกขอบของชิ้นงาน (Auto Path)
- 2.2.5 โปรแกรมสามารถเชื่อมต่อกับหุ่นยนต์จริงได้โดยผ่านสายแลนหรือผ่านโปรแกรม Simulation
- 2.2.6 โปรแกรมจำลองการทำงานของหุ่นยนต์ต้องเป็นโปรแกรมที่เป็นเครื่องหมายการค้าเดียวกันกับหุ่นยนต์
- 2.3 มีรีโมทสำหรับควบคุมแขนกล จำนวน 1 ชุด
- 2.4 โต๊ะสำหรับติดตั้งแขนกล วางชิ้นงานและอุปกรณ์อื่นๆ จำนวน 1 ชุด
- 2.4.1 โครงสร้างโต๊ะเป็นอลูมิเนียมโปรไฟล์มีขนาดไม่น้อยกว่า 60*60*75 (ก.*ล.*ส.) ซม. ปรับสูง-ต่ำได้
- 2.5 ชุดสายพานลำเลียง จำนวน 1 ชุด
- 2.5.1 โครงสร้างทำจากอลูมิเนียมโปรไฟล์ หรือดีกว่า จำนวน 1 ชุด
- 2.5.2 ใช้มอเตอร์ขนาดไม่น้อยกว่า 15 วัตต์ 220 โวลต์
- 2.5.3 มีชุดควบคุมความเร็วสายพาน สามารถปรับความเร็วรอบได้ จำนวน 1 ชุด
- 2.6 ชุดเครื่องประมวลผลสำหรับการเขียนโปรแกรม จำนวน 5 ชุด
- 2.6.1 หน่วยประมวลผล (CPU) Core i7 หรือดีกว่า
- 2.6.2 หน่วยความจำ (RAM) ไม่น้อยกว่า 8 GB
- 2.6.3 หน่วยบันทึกข้อมูล (Hard Disk) ไม่น้อยกว่า 1 TB
- 2.6.4 มีอุปกรณ์ Mouse Optical, Keyboard
- 2.6.5 มีจอแสดงผลแบบ LED ขนาดไม่น้อยกว่า 17 นิ้ว (วัดตามเส้นทแยงมุม)
- 2.6.6 มี DVD-RW แบบติดตั้งมาพร้อมเครื่องประมวลผล หรือ แบบเชื่อมต่อจากภายนอก หรือดีกว่า
- 2.7 โต๊ะวางเครื่องประมวล จำนวน 5 ชุด
- 2.7.1 เป็นโต๊ะทำงานไม้ขาเหล็ก ชนิดไม่มีลิ้นชัก
- 2.7.2 มีขนาดไม่น้อยกว่า 120*60*75 (ก.*ล.*ส.) ซม.
- 2.8 เก้าอี้ทำงาน จำนวน 5 ชุด
- 2.8.1 มีขนาดไม่น้อยกว่า 56x60x81 CM. (WxDxH)
- 2.8.2 โครงสร้างทำจากไม้ Veneer หรือดีกว่า อัดขึ้นรูปด้วยไฟฟ้าความถี่สูง (High Frequency) หนา 12 มม. + 2 มม.
- 2.8.3 พนักพิงเป็นฟองน้ำพนักพิงทำด้วย Polyurethane Foam ความหนาแน่น 20 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 14 กก. เสริมความนุ่มด้วย Polyester Foam หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 2.8.4 ที่นั่งเป็นฟองน้ำที่นั่ง Polyurethane Foam ความหนาแน่น 40 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 16 กก. หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 2.8.5 แขนทำจากวัสดุ Plastic หรือดีกว่า
- 2.8.6 ระบบโยกเอน เป็นแบบ Traditional-tilt Mechanism , Backrest สามารถล็อกตำแหน่งได้ ปรับความหนืดพนักพิงตามน้ำหนักคนนั่ง
- 2.8.7 แขนสามารถปรับความสูงด้วยระบบ gas lift
- 2.8.8 ขาเก้าอี้เป็นแบบห้าแฉกออลูมิเนียมอัลลอยฉีดขึ้นรูป ทาสี Powder Coat

ลงชื่อ.....*วิวิธ*.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....*อนุช*.....กรรมการ ลงชื่อ.....*จตุร*.....กรรมการ

2.8.9 ลูกล้อยทำจาก Plastic Polyamide (Nylon 6) หรือดีกว่า

2.8.10 การรับประกันสินค้าไม่น้อยกว่า 2 ปี

2.9 ชุดเครื่องอัดอากาศ จำนวน 1 ชุด

2.9.1 มีกำลังไม่น้อยกว่า 580W.

2.9.2 มีความดังขณะใช้งานไม่เกินกว่า 60 dB

2.9.3 ใช้ระบบไฟฟ้า 220V 50Hz

2.9.4 สามารถผลิตลมได้ไม่น้อยกว่า 110 ลิตร/นาที

2.9.5 ปั่นลมเป็นชนิดผลิตลมต่อเนื่องแบบไร้น้ำมัน

3. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์สำหรับการทำงานร่วมกับมนุษย์ พร้อมโปรแกรม จำนวน 1 ชุด

3.1 ชุดหุ่นยนต์แขนกลอัตโนมัติ ชนิด Collaborative robot จำนวน 1 ชุด

3.1.1 สามารถเขียนโปรแกรม Coding การทำงานของระบบ COBOT Sensor 6 แกน

3.1.2 สามารถควบคุมการทำงานของแขนกลได้ไม่น้อยกว่า 6 แกน

3.1.3 แขนกลแกนที่ 1 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +270 ถึง -270 องศา, ความเร็วของแกนที่ 1 ไม่น้อยกว่า 175 องศาต่อวินาที.

3.1.4 แขนกลแกนที่ 2 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +180 ถึง -180 องศา, ความเร็วของแกนที่ 2 ไม่น้อยกว่า 175 องศาต่อวินาที.

3.1.5 แขนกลแกนที่ 3 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +155 ถึง -155 องศา, ความเร็วของแกนที่ 3 ไม่น้อยกว่า 175 องศาต่อวินาที.

3.1.6 แขนกลแกนที่ 4 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +180 ถึง -180 องศา, ความเร็วของแกนที่ 4 ไม่น้อยกว่า 175 องศาต่อวินาที.

3.1.7 แขนกลแกนที่ 5 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +180 ถึง -180 องศา, ความเร็วของแกนที่ 5 ไม่น้อยกว่า 175 องศาต่อวินาที.

3.1.8 แขนกลแกนที่ 6 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า -270 ถึง +270 องศา, ความเร็วของแกนที่ 6 ไม่น้อยกว่า 175 องศาต่อวินาที.

3.1.9 แขนกลมีรัศมีการทำงานไม่น้อยกว่า 850 มิลลิเมตร

3.1.10 ความสามารถในการทำซ้ำ (Repeatability) ไม่เกิน +/- 0.1 มิลลิเมตร

3.1.11 แขนกลสามารถยกโหลดที่มีขนาดน้ำหนักสูงสุดได้ไม่น้อยกว่า 4 กิโลกรัม

3.1.12 แขนกลได้มาตรฐานความสามารถในการปกป้องระดับ IP54 หรือดีกว่า

3.1.13 ระบบการติดต่อสื่อสารแบบ EtherCAT (TCP/IP) หรือ Ethernet IP

3.1.14 แขนกลต้องมีน้ำหนักไม่น้อยกว่า 23 กิโลกรัม (รวมอุปกรณ์ต่อพ่วงอื่นๆ)

3.1.15 แขนกลมีกล้องตรวจจับวัตถุในตัวโดยฝังไว้ที่ปลายแขน

3.1.15.1 กล้องมีความละเอียด 1.2/5 พิกเซล (Pixels)

3.1.16 มีโปรแกรมสาธิตและจำลองการทำงานแขนกลอุตสาหกรรมเสมือนจริงอัตโนมัติ จำนวน 1 ชุด

3.1.16.1 สามารถเขียนคำสั่งเพื่อจำลองการทำงานของแขนกล ในรูปแบบ 3D ได้

3.1.16.2 สามารถตั้งค่า Installation เพื่อให้เหมาะสมกับการทำงานของหุ่นยนต์แขนกลอัตโนมัติ

3.1.16.3 สามารถเขียนโปรแกรมที่มีรูปแบบ Script ได้

3.1.16.4 สามารถตั้งค่า TCP (Tool Center Point) ได้

3.1.16.5 สามารถตั้งค่าการวางตำแหน่ง Robot Mounting and Angle ของหุ่นยนต์ได้

ลงชื่อ.....*W. S. S. S.*.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....*.....*.....กรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ

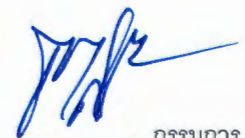
- 3.1.16.6 โปรแกรมสามารถแสดงการทำงานในรูปแบบ 3D Simulation และ Real Robot ได้
- 3.1.16.7 ภายในโปรแกรมต้องมี Graphics เพื่อแสดงการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์แบบ 3D ได้
- 3.1.16.8 มีเอกสารคู่มือประกอบการเรียนรู้ภาษาอังกฤษหรือภาษาไทย
- 3.1.16.9 ชุดโปรแกรมผลิตจากบริษัทที่ได้รับรองมาตรฐาน ISO พร้อมแนบเอกสารมาประกอบการพิจารณา
- 3.1.16.10 ผู้เสนอขายต้องได้รับการแต่งตั้งให้เป็นตัวแทนจำหน่ายจากผู้ผลิตหรือตัวแทนจำหน่ายในประเทศไทย โดยให้ยื่นขณะเข้าเสนอราคา
- 3.2 ชุดควบคุมแขนกล (Controller) จำนวน 1 ชุด
- 3.2.1 ชุดควบคุมมีพอร์ตสำหรับเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ควบคุมแขนกล
- 3.2.2 ชุดควบคุมสามารถใช้ได้กับไฟฟ้า 220 VAC 50 Hz
- 3.3 อุปกรณ์หยิบจับชิ้นงาน จำนวน 1 ชุด
- 3.4 ชุดเครื่องประมวลผลสำหรับการเขียนโปรแกรม จำนวน 5 ชุด
- 3.1.1 หน่วยประมวลผล (CPU) Core i7 หรือดีกว่า
- 3.1.2 หน่วยความจำ (RAM) ไม่น้อยกว่า 8 GB
- 3.1.3 หน่วยบันทึกข้อมูล (Hard Disk) ไม่น้อยกว่า 1 TB
- 3.1.4 มีอุปกรณ์ Mouse Optical, Keyboard
- 3.1.5 มีจอแสดงผลแบบ LED ขนาดไม่น้อยกว่า 17 นิ้ว (วัดตามเส้นทแยงมุม)
- 3.1.6 มี DVD-RW แบบติดตั้งมาพร้อมเครื่องประมวลผล หรือ แบบเชื่อมต่อจากภายนอก หรือดีกว่า
- 3.2 โต๊ะวางเครื่องประมวล จำนวน 5 ชุด
- 3.2.1 เป็นโต๊ะทำงานไม้ขาเหล็ก ชนิดไม่มีลิ้นชัก
- 3.2.2 มีขนาดไม่น้อยกว่า 120*60*75 (ก.*ล.*ส.) ซม.
- 3.3 เก้าอี้ทำงาน จำนวน 5 ชุด
- 3.3.1 มีขนาดไม่น้อยกว่า 56x60x81 CM. (WxDxH)
- 3.3.2 โครงสร้างทำจากไม้ Veneer หรือดีกว่า อัดขึ้นรูปด้วยไฟฟ้าความถี่สูง (High Frequency) หนา 12 มม. + 2 มม.
- 3.3.3 พนักพิงเป็นฟองน้ำพนักพิงทาดด้วย Polyurethane Foam ความหนาแน่น 20 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 14 กก. เสริมความนุ่มด้วย Polyester Foam หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 3.3.4 ที่นั่งเป็นฟองน้ำที่นั่ง Polyurethane Foam ความหนาแน่น 40 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 16 กก หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 3.3.5 แขนทำจากวัสดุ Plastic หรือดีกว่า
- 3.3.6 ระบบโยกเอน เป็นแบบ Traditional-tilt Mechanism , Backrest สามารถล็อกตำแหน่งได้ ปรับความหนืดพนักพิงตามน้ำหนักคนนั่ง
- 3.3.7 แกนสามารถปรับความสูงด้วยระบบ gas lift
- 3.3.8 ขาเก้าอี้เป็นแบบเท้าแฉกอลูมิเนียมอัลลอยฉีดขึ้นรูป ทาสี Powder Coat
- 3.3.9 ลูกล้อทำจาก Plastic Polyamide (Nylon 6) หรือดีกว่า
- 3.3.10 การรับประกันสินค้าไม่น้อยกว่า 2 ปี

ลงชื่อ 

ประธานกรรมการ ลงชื่อ



กรรมการ ลงชื่อ



กรรมการ

4. ชุดปฏิบัติการหุ่นยนต์สำหรับกระบวนการเชื่อมอัตโนมัติ พร้อมโปรแกรม จำนวน 1 ชุด

- 4.1 หุ่นยนต์เชื่อมอุตสาหกรรมชนิด 6 แกน จำนวน 1 ชุด
- 4.1.1 สามารถควบคุมการทำงานของแขนกลได้ไม่น้อยกว่า 6 แกน และผู้เสนอขายต้องได้รับการแต่งตั้งให้
เป็นตัวแทนจำหน่ายจากผู้ผลิตหรือตัวแทนจำหน่ายในประเทศไทย โดยให้ยื่นขณะเข้าเสนอราคา
- 4.1.2 แขนกลแกนที่ 1 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +170 ถึง -165 องศา, ความเร็วของแกน
ที่ 1 ไม่น้อยกว่า 220 องศาต่อวินาที หรือแขนกลแกนที่ 1 สามารถหมุนในทิศทางรวม 320 องศา,
ความเร็วของแกนที่ 1 ไม่น้อยกว่า 220 องศาต่อวินาที
- 4.1.3 แขนกลแกนที่ 2 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +60 ถึง -185 องศา, ความเร็วของแกนที่
2 ไม่น้อยกว่า 210 องศาต่อวินาที หรือแขนกลแกนที่ 2 สามารถหมุนในทิศทางรวม 240 องศา,
ความเร็วของแกนที่ 2 ไม่น้อยกว่า 210 องศาต่อวินาที
- 4.1.4 แขนกลแกนที่ 3 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +180 ถึง -115 องศา, ความเร็วของแกน
ที่ 3 ไม่น้อยกว่า 270 องศาต่อวินาที หรือแขนกลแกนที่ 3 สามารถหมุนในทิศทางรวม 220 องศา,
ความเร็วของแกนที่ 3 ไม่น้อยกว่า 250 องศาต่อวินาที
- 4.1.5 แขนกลแกนที่ 4 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +165 ถึง -160 องศา, ความเร็วของแกน
ที่ 4 ไม่น้อยกว่า 430 องศาต่อวินาที หรือแขนกลแกนที่ 4 สามารถหมุนในทิศทางรวม 300 องศา,
ความเร็วของแกนที่ 4 ไม่น้อยกว่า 430 องศาต่อวินาที
- 4.1.6 แขนกลแกนที่ 5 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +140 ถึง -135 องศา, ความเร็วของแกน
ที่ 5 ไม่น้อยกว่า 430 องศาต่อวินาที หรือแขนกลแกนที่ 5 สามารถหมุนในทิศทางรวม 220 องศา,
ความเร็วของแกนที่ 5 ไม่น้อยกว่า 430 องศาต่อวินาที
- 4.1.7 แขนกลแกนที่ 6 สามารถหมุนในแต่ละทิศทางได้ไม่น้อยกว่า +350 ถึง -350 องศา, ความเร็วของแกน
ที่ 6 ไม่น้อยกว่า 630 องศาต่อวินาที หรือแขนกลแกนที่ 6 สามารถหมุนในทิศทางรวม 400 องศา,
ความเร็วของแกนที่ 6 ไม่น้อยกว่า 630 องศาต่อวินาที
- 4.1.8 แขนกลมีรัศมีการทำงานไม่น้อยกว่า 1420 มิลลิเมตร
- 4.1.9 ความสามารถในการทำซ้ำ (Repeatability) ไม่เกิน +/- 0.06 มิลลิเมตร
- 4.1.10 แขนกลสามารถยกโหลดที่มีขนาดน้ำหนักไม่น้อยกว่า 8 กิโลกรัม
- 4.1.11 มีอุปกรณ์ติดตั้ง (Wire Buffer)
- 4.1.12 แขนกลได้มาตรฐานความสามารถในการปกป้องไม่น้อยกว่า IP54
- 4.1.13 ตำแหน่งในการติดตั้งพื้น ผนัง หรือห้อยหัวได้ (floor-, wall- or ceiling-mounted)
- 4.1.14 คุณลักษณะของมอเตอร์ไฟฟ้าต้นกำลังและรูปแบบการอ่านค่าการหมุนของมอเตอร์
- 4.1.14.1 มอเตอร์ไฟฟ้าแบบเซอร์โว (Electrical Servo Motor)
- 4.1.14.2 ระบบอ่านค่าการหมุนแบบ รีโซลเวอร์ (Resolver) หรือเอ็นโค้ดเดอร์ (Encode)
- 4.2 ตู้ควบคุมหุ่นยนต์เชื่อมพร้อมอุปกรณ์เชื่อมต่อ จำนวน 1 ชุด
- 4.2.1 ชุดควบคุมทำงานด้วยระบบวินโดวไม่น้อยกว่า 7 หรือ สูงกว่า
- 4.2.2 ชุดควบคุมประกอบไปด้วย 2 ส่วนคือ Control Unit และ Power Unit
- 4.2.3 ชุดควบคุมมีพอร์ตสำหรับเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ควบคุมแขนกลแบบจอสัมผัส (SmartPAD)
- 4.2.4 ชุดควบคุมได้มาตรฐานความสามารถในการปกป้องไม่น้อยกว่า IP54
- 4.2.5 ชุดควบคุมสามารถใช้ได้ดีกับไฟฟ้า 380 VAC 50 Hz หรือ 200 - 240 VAC

ลงชื่อ *W. Sornakris*

ประธานกรรมการ ลงชื่อ

อนันต์

กรรมการ ลงชื่อ

Prak

กรรมการ

4.3 ชุดควบคุมหุ่นยนต์เชื่อมแบบมือถือพร้อมสาย จำนวน 1 ชุด

- 4.3.1 จอแสดงผลเป็นจอสัมผัสที่มี Interface เพื่อควบคุมการทำงานของหุ่นยนต์ และแสดงสถานะการทำงานของหุ่นยนต์ได้
- 4.3.2 มีพอร์ต USB สำหรับใช้ในการอัปโหลดข้อมูลต่างๆ
- 4.3.3 มีปุ่ม Jog Key สำหรับใช้ในการควบคุมแขนกล
- 4.3.4 มีระบบการควบคุมหุ่นยนต์ แบบเมาส์ 6 ทิศทาง (6 D mouse) หรือแบบคีย์แพด
- 4.3.5 มีระบบตัดการทำงานของหุ่นยนต์ในกรณีฉุกเฉิน (Emergency bottom)
- 4.3.6 สามารถถอดอุปกรณ์ควบคุมแขนกลแบบจอสัมผัสออกจาก ชุดควบคุมแขนกล โดยที่ระบบยังสามารถทำงานได้ตามปกติในโหมด AutoMode

4.4 ชุดเชื่อมไฮบริดและโลหะความหนาไม่เกิน 0.6 มม. หรือดีกว่า จำนวน 1 ชุด

- 4.4.1 หน้าจอแสดงผลแบบสัมผัสสามารถเชื่อมต่อ Wi-Fi ได้ หรือ ตัวเครื่องสามารถเชื่อมต่อ Wi-Fi ได้
- 4.4.2 สามารถต่อใช้งานกับหุ่นยนต์เชื่อมได้เป็นอย่างดี พร้อมใช้งานกรรมวิธีการเชื่อม MIG-MAG หรือแบบ MIG - TIG ได้
- 4.4.3 จ่ายกระแสเชื่อมสำหรับเชื่อม MIG-MAG สูงสุดไม่น้อยกว่า 320 A เริ่มที่กระแส 5A – 320A หรือดีกว่า
- 4.4.4 Open Circuit Voltage ไม่เกิน 73 V
- 4.4.5 ประสิทธิภาพ 100% Duty cycle ไม่น้อยกว่า 240 A ที่ 40° C หรือดีกว่า
- 4.4.6 ระดับการป้องกันความเสียหายเครื่องเชื่อมจากวัตถุภายนอกและน้ำระดับ IP 23
- 4.4.7 มีจอแสดงค่าตัวแปรการเชื่อมเป็นจอกกราฟฟิคภายในตัวเครื่องเชื่อมขนาดไม่น้อยกว่า 8 นิ้ว สั่งงานแบบ Touch-Display 800 x 480 Pixel. หรือสามารถปรับเลือกฟังก์ชัน Parameter ของเครื่องเชื่อม บน Teach Pendant ได้
- 4.4.8 มีสายสัญญาณ Speed Net, System bus – 100 Mbit/s เพื่อระบบรับส่งสัญญาณของเครื่องเชื่อม หรือแบบมีสายสัญญาณ Arlink/DeviceNet/Ethernet เพื่อระบบรับส่งสัญญาณของเครื่องเชื่อม
- 4.4.9 มีฟังก์ชันสำหรับปรับค่าพารามิเตอร์ที่หน้าจอทัชสกรีนไม่น้อยกว่าดังนี้ Wirefeeder, Arc length correction, Puls-/Dynamic Correction, Sheet thickness, Voltage, Current. หรือแบบปรับเลือกฟังก์ชัน Parameter /wire feeder/Amps/Trim/Volt/Peak/Background/ Tailout/Frequency / AC Frequency/Hot Start ของเครื่องเชื่อม บน Teach Pendant ได้
- 4.4.10 มีระบบขับลวดเชื่อมแบบ พูช-พูล (Push Pull) สร้างเนื้อเชื่อมแบบ short circuit arc และควบคุมตัวแปรการเชื่อมแบบ Synergic โดยการป้อนลวดเชื่อมแบบเดินหน้าและถอยหลังสลับกันที่ความถี่สูง ด้วยระบบ AC servo motor
- 4.4.11 สามารถเชื่อมต่อโลหะไฮบริดระหว่างโลหะอลูมิเนียมกับเหล็กเคลือบกัลวาไนซ์ได้สมบูรณ์ หรือมีฟังก์ชัน เชื่อม AC/ DC Pulse Aluminum / Steel / Stainless/Metal Core ได้
- 4.4.12 ฟังก์ชัน Process parameters สามารถเลือกปรับค่าตัวแปรต่างๆได้อย่างน้อยดังนี้ Weld-Start / Weld-End, Gas-Setup, Process control, R/L-check / alignment, TIG/MMA/SAW Setup, Synchronpulse, Components ได้บนหน้าจอทัชสกรีน หรือแบบฟังก์ชัน Parameter Synergic Weld start/ Preflow/ Start condition/ Main Condition/weld end/ Crster/Burnback ของเครื่องเชื่อม บน Teach Pendantได้

- 4.4.13 มีฟังก์ชันการปรับค่า R/L Balance โดยแสดงเป็นกราฟฟิคที่หน้าจอเครื่องเชื่อม หรือแบบ Pinch/UltimArc/Balance แสดง บน Teach Pendant ได้
- 4.4.14 สามารถบันทึกค่าตัวแปรการเชื่อม job mode ไม่น้อยกว่า 999 แนวเชื่อม หรือแบบมี Weld set ไม่น้อยกว่า 190 Weld และสามารถเรียกขึ้นมาปรับค่าเชื่อมและบันทึกความจำได้ครั้งละไม่น้อยกว่า 8 Memory หรือดีกว่า
- 4.4.15 สามารถเชื่อมชิ้นงานโลหะ ได้บางสุด 0.6 มิลลิเมตร หรือบางกว่า โดยโลหะไม่ทะเล
- 4.4.16 ตัวเครื่องเชื่อมสามารถย้อนกลับเพื่อเรียกดูบันทึกค่างานเชื่อมเพื่อทำการ Report แต่ละแนวเชื่อม ได้ โดยเข้าไปดูในโหมดฟังก์ชัน Documentation. หรือแบบดูจาก Power wave manager ได้
- 4.4.17 สามารถ Update หรือโหลดข้อมูลเข้าตัวเครื่องเชื่อมผ่านพอร์ต USB ที่หน้าเครื่องเชื่อมได้ หรือแบบ Update power wave Manager ได้
- 4.4.18 มีฟังก์ชันการ Teach-Mode เมื่อทำการต่อกับหุ่นยนต์ สามารถเปิดใช้งานได้ เมื่อทำการที่ขหาดำแหน่งเชื่อมที่ชิ้นงานปลายลวดเชื่อมสามารถหดเข้าและออกได้โดยอัตโนมัติไม่ต้องตัดปลายลวดเชื่อมขณะทำโปรแกรมกำหนดจุดการเชื่อม หรือแบบสั่งป้อนลวดเชื่อมเข้า-ออก เพื่อทำการตัดปลายลวดที่เสียได้
- 4.4.19 สามารถเลือกภาษาใช้งานได้ไม่ต่ำกว่า 20 ภาษาเพื่อการปรับค่าพารามิเตอร์ที่หน้าจอทัชสกรีนได้
- 4.4.20 มีระบบหรือ Software ป้องกันหัวเชื่อมชนกับชิ้นงาน เพื่อป้องกันหัวเชื่อมชำรุดได้
- 4.4.21 มีระบบแจ้งที่หน้าปัดเมื่อมีความผิดปกติเกิดขึ้นภายในเครื่อง หรือแบบ Event Error log
- 4.5 โต๊ะวางชิ้นงานสำหรับฝึกเชื่อม พร้อมอุปกรณ์จับชิ้นงานจำนวน 1 ชุด
- 4.5.1 โครงขาโต๊ะทำจากเหล็กกล่อง ขนาดไม่น้อยกว่า 80*60*75 (ก.*ล.*ส.) ซม.
- 4.5.2 พื้นโต๊ะทำจากเหล็กแผ่นหนาไม่น้อยกว่า 5 mm
- 4.5.3 พื้นโต๊ะสามารถวางชิ้นงานได้อย่างเหมาะสมพร้อมมีอุปกรณ์จับยึดชิ้นงาน
- 4.6 ชุดอุปกรณ์ประกอบการใช้งาน (Accessories) จำนวน 1 ชุด
- 4.6.1 มีหัวเชื่อม Push-Pull ชนิดระบายความร้อนด้วยแก๊ส หรือระบายความร้อนด้วยอากาศหรือน้ำ ติดตั้งกับหุ่นยนต์ จำนวน 1 ชุด
- 4.6.2 ชุดสายดินพร้อมคีมจับสายดินยาว หรือแบบสายดินยึดติดกับโต๊ะ จำนวน 1 เส้น
- 4.6.3 ล้อขับเคลื่อน ขนาด 1.2 mm. จำนวน 4 ลูก
- 4.6.4 เสื้อคลุม Jacket จำนวน 1 ตัว
- 4.6.5 ถุงมือเชื่อมมิก จำนวน 1 คู่
- 4.6.6 อุปกรณ์หัวเชื่อมมิก Contactip 1.2 จำนวน 30 อัน
- 4.6.7 Gas Nozzle Con จำนวน 5 ตัว
- 4.6.8 Nozzle Stock จำนวน 5 ตัว
- 4.6.9 ชุดฐานรองเครื่องเชื่อม หรือชุดรถเข็นสำหรับวางเครื่องเชื่อม จำนวน 1 คัน
- 4.6.10 หน้ากากเชื่อมชนิดสวมศีรษะปรับแสงอัตโนมัติ จำนวน 1 อัน
- 4.6.11 ถังแก๊ส Co2 100% พร้อมเนื้อแก๊ส 6.00m3 จำนวน 1 ถัง
- 4.6.12 ถังแก๊ส Ar97.5% + Co2 2.5% พร้อมเนื้อแก๊ส 6.00m3 จำนวน 1 ถัง
- 4.6.13 ถังแก๊ส Ar 100% พร้อมเนื้อแก๊ส 6.00m3 จำนวน 1 ถัง
- 4.6.14 ถังแก๊ส Ar 82% + Co2 18% พร้อมเนื้อแก๊ส 6.00m3 จำนวน 1 ถัง
- 4.6.15 ลวดเชื่อมอลูมิเนียมเกรด ER 4043 ขนาด 1.2 มม จำนวน 1 ม้วน

ลงชื่อ.....*W. Sasaki*.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....*อนุช*.....กรรมการ ลงชื่อ.....*อนุช*.....กรรมการ

- 4.6.16 ลวดเชื่อมสแตนเลสเกรด ER 308Lsi ขนาด 1.2 มม จำนวน 1 ม้วน
- 4.6.17 ลวดเชื่อมเหล็กเกรด ER 70S-6 ขนาด 1.2 มม จำนวน 2 ม้วน
- 4.6.18 ชุดวาล์วแก๊ส Co2 จำนวน 1 อัน
- 4.6.19 ชุดวาล์วแก๊ส Argon จำนวน 1 อัน
- 4.6.20 คู่มือการใช้งานภาษาไทยหรืออังกฤษ จำนวน 1 เล่มชุด
- 4.7 โปรแกรมสำหรับควบคุมแขนกลงานเชื่อมและจำลองการทำงานของแขนกล จำนวน 1 โปรแกรม มีรายละเอียดดังต่อไปนี้
- 4.7.1 โปรแกรม simulation สามารถออกแบบการวางตำแหน่งของหุ่นยนต์และอุปกรณ์ได้
- 4.7.2 โปรแกรมสามารถ Export เป็น 3D-PDF ได้
- 4.7.3 โปรแกรมสามารถ Export ไฟล์ Video ได้
- 4.7.4 มี Library ของอุปกรณ์ให้เลือกใช้งาน
- 4.7.5 โปรแกรมสามารถทำงานบนคอมพิวเตอร์ระบบปฏิบัติการ Windows 10 หรือดีกว่าได้
- 4.7.6 สามารถนำเข้าไฟล์ จากโปรแกรม 3D, Catia, Solid works เป็นอย่างน้อย
- 4.7.7 โปรแกรมอยู่ภายใต้ยี่ห้อเดียวกันกับหุ่นยนต์อุตสาหกรรม
- 4.8 ชุดแขนกลอุตสาหกรรมชนิดเวอร์ติคอลล จำนวน 1 ชุด
- 4.8.1 มีโครงสร้างแขนกลเป็นแบบ vertical articulated arm หรือดีกว่า
- 4.8.2 สามารถบรรทุกชิ้น งานรวมไม่น้อยกว่า 4 กิโลกรัม
- 4.8.3 มีแกนในการเคลื่อนที่ของแขนกลจำนวนไม่น้อยกว่า 6 แกน
- 4.8.4 มีระยะการเอื้อมของแขนไม่น้อยกว่า 500 mm.
- 4.8.5 มีการเคลื่อนไหวของแกน ระยะการทำงาน และความเร็วสูงสุดแต่ละแกนดังนี้
- 4.8.5.1 แกน 1 สามารถหมุนในทิศทางรวมไม่น้อยกว่า 340 องศา ความเร็วไม่ต่ำกว่า 360°/s
- 4.8.5.2 แกน 2 สามารถหมุนในทิศทางรวมไม่น้อยกว่า 220 องศา ความเร็วไม่ต่ำกว่า 360°/s
- 4.8.5.3 แกน 3 สามารถหมุนในทิศทางรวมไม่น้อยกว่า 160 องศา ความเร็วไม่ต่ำกว่า 270°/s
- 4.8.5.4 แกน 4 สามารถหมุนในทิศทางรวมไม่น้อยกว่า 370 องศา ความเร็วไม่ต่ำกว่า 540°/S
- 4.8.5.5 แกน 5 สามารถหมุนในทิศทางรวมไม่น้อยกว่า 235 องศา ความเร็วไม่ต่ำกว่า 410°/s
- 4.8.5.6 แกน 6 สามารถหมุนในทิศทางรวมไม่น้อยกว่า 700 องศา ความเร็วไม่ต่ำกว่า 720°/S
- 4.8.6 มีระดับการป้องกันเป็น IP40 หรือดีกว่า
- 4.8.7 ความคลาดเคลื่อนในการทำซ้ำที่ตำแหน่งเดิม (RP) ไม่เกิน 0.1 มม. หรือดีกว่า
- 4.8.8 ความสามารถในการทำซ้ำของการเคลื่อนที่แบบเส้นตรง (RT) ไม่เกิน 0.50 มม หรือในกรณีไม่มีระบุค่าเคลื่อนที่แบบเส้นตรง ต้องมีความคลาดเคลื่อนในการทำซ้ำที่ตำแหน่งเดิม (RP) ไม่เกิน 0.05 มม
- 4.8.9 การเชื่อมต่อระบบไฟฟ้า
- 4.8.9.1 มีแรงดันไฟฟ้าและความถี่ของแหล่งจ่ายไฟอยู่ระหว่าง 220/230V, 50-60 Hz

ลงชื่อ.....*น.วิเศษ*.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....*อนิ*.....กรรมการ ลงชื่อ.....*วิเศษ*.....กรรมการ


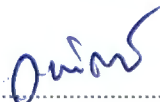
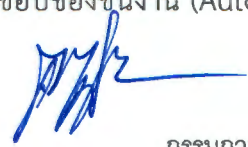
- 4.8.10 ชุดควบคุมการทำงานของหุ่นยนต์
- 4.8.10.1 เป็นชุดควบคุมที่มีเครื่องหมายการค้าเดียวกับตัวหุ่นยนต์
- 4.8.10.2 มี Inputs/Outputs เป็นแบบ Standard 16/16 หรือแบบสามารถเพิ่มจำนวน input/output ได้โดยไม่น้อยกว่า 16/16
- 4.8.10.3 สามารถรองรับการเชื่อมต่อเป็นแบบ Ethernet/IP, Socket messaging หรือ Ethernet, R/C Communication interface
- 4.8.10.4 ชุดควบคุมต้องมีการประมวลผลแบบ Computer unit
- 4.8.10.5 มีระดับการป้องกันเป็น IP20 หรือดีกว่า
- 4.8.10.6 ชุดควบคุมสามารถรองรับการเชื่อมต่อกับโปรแกรมจำลองการทำงานของหุ่นยนต์ (Robot simulation software) ที่อยู่ภายใต้เครื่องหมายการค้าเดียวกันกับตัวหุ่นยนต์ และต้องสามารถแก้ไขค่าพารามิเตอร์จากตัวโปรแกรมจำลองการทำงานของหุ่นยนต์ได้โดยตรงโดยผ่านสายแลน หรือ USB
- 4.8.10.7 สามารถแสดงผลข้อมูลสถานะของ input/output, event message ผ่าน web service หรือ Smart pad ได้ หรือแบบสามารถแสดงสถานะการทำงานบน computer ได้
- 4.8.11 ผู้เสนอขายต้องได้รับการแต่งตั้งให้เป็นตัวแทนจำหน่ายจากผู้ผลิตหรือตัวแทนจำหน่ายในประเทศไทย โดยให้ยื่นขณะเข้าเสนอราคา

4.9 ชุดแผงควบคุมการทำงาน (Pendant)

- 4.9.1 แผงควบคุมแสดงผลแบบสัมผัสและแสดงผลแบบสี มีขนาดหน้าจอไม่น้อยกว่า 7.5 นิ้ว หรือแผงควบคุมแบบ LCD 24 character X 8 rows
- 4.9.2 รองรับการเชื่อมต่อแบบ USB เพื่อทำการโหลดโปรแกรมได้ หรือแบบโหลดโปรแกรมจากชุดควบคุมผ่าน Port Ethernet เพื่อสั่งงานหุ่นยนต์ได้
- 4.9.3 การบังคับการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์เป็นแบบ Joystick หรือดีกว่า ที่สามารถควบคุมความเร็วในการ Jogging โดยปรับความเร็วตามน้ำหนักมือที่ใช้ในการโยก หรือเป็นแบบบังคับการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์แบบคีย์แพด
- 4.9.4 แผงควบคุมต้องมีระบบสวิตช์การป้องกัน 3 ระดับ (3-position enabling switch)

4.10 โปรแกรมจำลองการทำงานของหุ่นยนต์เสมือนจริงแบบออฟไลน์และออนไลน์ จำนวน 1 ชุด ดังนี้

- 4.10.1 เป็นโปรแกรมและจำลองเสมือนจริงของตัวหุ่นยนต์ แบบ Network License ที่สามารถการใช้งานของเครื่องคอมพิวเตอร์ไม่ต่ำกว่า 15 เครื่องพร้อม ๆ กันที่อยู่ภายใต้การเชื่อมต่อบนวงแลนเดียวกัน ไม่น้อยกว่า 1 network license หรือเป็นโปรแกรมและจำลองเสมือนจริงของตัวหุ่นยนต์ ที่มีลิขสิทธิ์ถูกต้องตามกฎหมาย รูปแบบอื่น ๆ เช่น Hard Lock หรือ License Key เป็นต้น ที่สามารถการใช้งานของเครื่องคอมพิวเตอร์ไม่ต่ำกว่า 15 เครื่อง
- 4.10.2 สามารถรองรับไฟล์ ACIS (.sat), 3DS, VRML ได้ หรือมากกว่า
- 4.10.3 สามารถวิเคราะห์การเคลื่อนที่ และความเร็วได้โดยให้ผลออกมาเป็นกราฟ (Signal Analyzer) ได้
- 4.10.4 โปรแกรมสามารถสร้างการเคลื่อนที่ได้โดยอัตโนมัติจากการเลือกขอบของชิ้นงาน (Auto Path)

ลงชื่อ..........ประธานกรรมการ ลงชื่อ..........กรรมการ ลงชื่อ..........กรรมการ

- 4.10.5 โปรแกรมสามารถเชื่อมต่อกับหุ่นยนต์จริงได้โดยผ่านสายแลนหรือผ่านโปรแกรม Simulation
- 4.10.6 โปรแกรมสามารถเชื่อมต่อกับหุ่นยนต์จริง เพื่อเข้าไปแก้ไขโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ได้
- 4.10.7 โปรแกรมจำลองการทำงานของหุ่นยนต์ต้องเป็นโปรแกรมที่เป็นเครื่องหมายการค้าเดียวกันกับหุ่นยนต์
- 4.11 โต๊ะสำหรับติดตั้งแขนกล วางชิ้นงานและอุปกรณ์อื่นๆ จำนวน 1 ชุด
- 4.11.1 โครงสร้างโต๊ะเป็นอลูมิเนียมโปรไฟล์ขนาดไม่น้อยกว่า 60*60*75 (ก*ล*ส) ชม.ปรับสูง-ต่ำได้
- 4.12 ชุดสายพานลำเลียง จำนวน 1 ชุด
- 4.12.1 โครงสร้างทำจากอลูมิเนียมโปรไฟล์ หรือดีกว่า จำนวน 1 ชุด
- 4.12.2 ใช้ มอเตอร์ขนาดไม่น้อยกว่า 15 วัตต์ 220 โวลต์
- 4.12.3 มีชุดควบคุมความเร็วสายพาน สามารถปรับความเร็วรอบได้ จำนวน 1 ชุด
- 4.13 ชุดเครื่องประมวลผลสำหรับการเขียนโปรแกรม จำนวน 1 ชุด
- 4.13.1 หน่วยประมวลผล (CPU) Core i7 หรือดีกว่า
- 4.13.2 หน่วยความจำ (RAM) ไม่น้อยกว่า 8 GB
- 4.13.3 หน่วยบันทึกข้อมูล (Hard Disk) ไม่น้อยกว่า 1 TB
- 4.13.4 มีอุปกรณ์ Mouse Optical, Keyboard
- 4.13.5 มีจอแสดงผลแบบ LED ขนาดไม่น้อยกว่า 17 นิ้ว (วัดตามเส้นทแยงมุม)
- 4.13.6 มี DVD-RW แบบติดตั้งมาพร้อมเครื่องประมวลผล หรือ แบบเชื่อมต่อจากภายนอก หรือดีกว่า
- 4.14 โต๊ะวางเครื่องประมวล จำนวน 1 ชุด
- 4.14.1 เป็นโต๊ะทำงานไม้ขาเหล็ก ชนิดไม่มีลิ้นชัก
- 4.14.2 มีขนาดไม่น้อยกว่า 120*60*75 (ก.*ล.*ส.) ชม.
- 4.15 เก้าอี้ทำงาน จำนวน 1 ชุด
- 4.15.1 มีขนาดไม่น้อยกว่า 56x60x81 CM. (WxDxH)
- 4.15.2 โครงสร้างทำจากไม้ Veneer หรือดีกว่า อัดขึ้นรูปด้วยไฟฟ้าความถี่สูง (High Frequency) หนา 12 มม. +/- 2 มม.
- 4.15.3 พนักพิงเป็นฟองน้ำพนักพิงทำด้วย Polyurethane Foam ความหนาแน่น 20 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 14 กก. เสริมความนุ่มด้วย Polyester Foam หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 4.15.4 ที่นั่งเป็นฟองน้ำที่นั่ง Polyurethane Foam ความหนาแน่น 40 กก./ตารางนิ้ว, ความแข็ง 16 กก. หุ้มหนังเทียม สีแดง
- 4.15.5 แขนทำจากวัสดุ Plastic หรือดีกว่า
- 4.15.6 ระบบโยกเอน เป็นแบบ Traditional-tilt Mechanism , Backrest สามารถล็อกตำแหน่งได้ ปรับความหนืดพนักพิงตามน้ำหนักคนนั่ง
- 4.15.7 เกนสามารถปรับความสูงด้วยระบบ gas lift
- 4.15.8 ขาเก้าอี้เป็นแบบทำแก้อลูมิเนียมอัลลอยด์ขึ้นรูป ทาสี Powder Coat
- 4.15.9 ลูกล้อทำจาก Plastic Polyamide (Nylon 6) หรือดีกว่า
- 4.15.10 การรับประกันสินค้าไม่น้อยกว่า 2 ปี
- 4.16 ชุดเครื่องอัดอากาศ จำนวน 1 ชุด
- 4.16.1 มีกำลังไม่น้อยกว่า 580W.

ลงชื่อ...  ...ประธานกรรมการ ลงชื่อ...  ...กรรมการ ลงชื่อ...  ...กรรมการ

4.16.2 มีความดังขณะใช้งานไม่เกินกว่า 60 dB

4.16.3 ใช้ระบบไฟฟ้า 220V 50Hz

4.16.4 สามารถผลิตลมได้ไม่น้อยกว่า 110 ลิตร/นาที

4.16.5 ปั่นลมเป็นชนิดผลิตลมต่อเนื่องแบบไร้น้ำมัน

4.17 โปรแกรมควบคุมระบบอัตโนมัติและหุ่นยนต์ด้วยปัญญาประดิษฐ์ จำนวน 1 ชุด
คุณสมบัติทั่วไป

- เป็นแพลตฟอร์มที่สามารถควบคุมระบบหุ่นยนต์ ระบบอัตโนมัติ และปัญญาประดิษฐ์เข้าด้วยกัน
- การเขียนโปรแกรมเป็นลักษณะ การลากและวางโมดูลโหนดไปยังหน้าต่างการทำงาน
- เป็นโปรแกรมทางด้านปัญญาประดิษฐ์ที่ทำงานด้านการมองเห็นและรับรู้วัตถุอัจฉริยะที่ความแม่นยำสูง มีความรวดเร็วในการประมวลผล มีอัลกอริทึมอัจฉริยะที่หลากหลายสามารถนำไปประยุกต์ใช้ในงานอุตสาหกรรมได้
- โปรแกรมสามารถนำไปใช้ในการศึกษาพื้นฐานหุ่นยนต์ เพื่อเรียนรู้การควบคุมหุ่นยนต์ พร้อมทั้งสามารถเขียนโปรแกรมหุ่นยนต์ได้ในทุกระดับ ตั้งแต่ระดับพื้นฐานจนถึงระดับสูง
- โปรแกรมสามารถใช้งานร่วมกับระบบอัตโนมัติและหุ่นยนต์ที่ใช้ในอุตสาหกรรมจริง

คุณสมบัติทางเทคนิค

1. เป็นโปรแกรมด้านปัญญาประดิษฐ์ด้านการมองเห็นและรับรู้วัตถุอัจฉริยะ โดยสามารถใช้งานควบคุมระบบหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติทางอุตสาหกรรมได้ในแพลตฟอร์มเดียวกัน
2. โปรแกรมมีโมดูลชุดคำสั่งทั่วไปไม่น้อยดังนี้
 - โมดูลการเปิดการทำงานของชุดคำสั่งที่เชื่อมต่ออัตโนมัติ
 - โมดูลการเปิดการทำงานของชุดคำสั่งที่เชื่อมต่อ
 - โมดูลการแสดงผลข้อมูล, สถานะเวลา, รูปภาพจากการประมวลผลของชุดคำสั่ง
 - โมดูลการหยุดรอก่อนทำงานชุดคำสั่งถัดไปที่เชื่อมต่อ(หน่วยเป็นมิลลิวินาที)
 - โมดูลการตรวจสอบสถานะของข้อมูล
 - โมดูลการรวมข้อมูลหรือ การทำงานของชุดคำสั่ง
 - โมดูลแสดงผลข้อความที่ตั้งค่าไว้ หรือข้อความจากตัวแปรของชุดคำสั่ง
 - โมดูลกำหนดค่าข้อมูล ให้เป็น ตัวเลข ข้อความ หรือตรรกะจริงเท็จ
 - โมดูลแสดงผลข้อความที่ตั้งค่าไว้ หรือข้อความจากตัวแปรของชุดคำสั่ง
 - โมดูลกำหนดค่าข้อมูล ให้เป็น ตัวเลข ข้อความ หรือตรรกะจริงเท็จ
 - โมดูลตรวจสอบสถานะของข้อมูล หรือตัวแปรว่าตรงกับที่กำหนดไว้ใช่หรือไม่
 - โมดูลรอให้ชุดคำสั่ง 2 ทาง ออกมาพร้อมกัน
 - โมดูลเปิดหรือปิดการเชื่อมต่อของเส้นข้อมูลโดยอาศัยสัญญาณที่เข้ามายังกล่อง

ลงชื่อ.....*W. Wisanath*.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....*อนันต์*.....กรรมการ ลงชื่อ.....*วิบูลย์*.....กรรมการ

3. โปรแกรมมีโมดูลชุดคำสั่งที่ทำงานด้านปัญญาประดิษฐ์ไม่น้อยกว่าดังนี้
 - โมดูลคำสั่งที่ใช้ปัญญาประดิษฐ์ในการตรวจหา ตรวจสอบ หรือจัดหมวดหมู่ รูปภาพที่เข้ามาถึงชุดคำสั่ง
 - โมดูลสอนให้ปัญญาประดิษฐ์รู้จักวัตถุที่ต้องการ โดยสามารถวาดกรอบบนภาพรอบวัตถุนั้น ๆ และสร้างกรอบที่มีป้ายกำกับว่าสิ่งนั้นคืออะไร
4. โปรแกรมมีโมดูลสอนให้ปัญญาประดิษฐ์รู้จักวัตถุ โดยใช้ CPU ประมวลผลได้
5. โปรแกรมมีโมดูลชุดคำสั่งในการจัดการข้อมูลไม่น้อยกว่าดังนี้
 - โมดูลที่สามารถเขียนคำสั่งด้วย JavaScript
 - โมดูลที่สามารถเขียนคำสั่งด้วย PythonScript
 - โมดูลที่สามารถคำนวณค่าทางคณิตศาสตร์
 - โมดูลที่สามารถเปรียบเทียบค่า
6. โปรแกรมมีโมดูลที่สามารถแจ้งเตือนผ่านแอปพลิเคชัน LineNotify ได้
7. โปรแกรมมีโมดูลที่สามารถจัดการกับสัญญาณ I/O ได้ โดยสามารถอ่านและเขียน I/O เพื่อให้สามารถติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกได้
8. โปรแกรมสามารถสื่อสารผ่านโปรโตคอล MQTT ได้
9. โปรแกรมมีโมดูลเพื่อให้สามารถติดต่อกับผู้ใช้งานได้ไม่น้อยกว่าดังนี้
 - โมดูลปุ่มกด
 - โมดูลแสดงผลรูปภาพ
 - โมดูล LED
 - โมดูลแสดงผลข้อความ
10. โปรแกรมมีโมดูลชุดคำสั่งที่เกี่ยวกับ รูปภาพ และวิดีโอ ได้ไม่น้อยกว่าดังนี้
 - โมดูลคำสั่งในการนำเข้าไฟล์รูปภาพในคอมพิวเตอร์
 - โมดูลคำสั่งในการนำเข้าไฟล์วิดีโอในคอมพิวเตอร์
 - โมดูลคำสั่งในการนำเข้ารูปภาพจากอุปกรณ์ webcam หรือกล้องต่าง ๆ ที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
 - โมดูลคำสั่งในการเชื่อมต่อภาพจากกล้อง IPCamera
11. โปรแกรมมีชุดโมดูลในการประมวลผลด้านภาพไม่น้อยกว่าดังนี้
 - โมดูล AvgColor
 - โมดูล BgSubtract
 - โมดูล Binary
 - โมดูล ImageCrop
 - โมดูล QrBarcode
 - โมดูล RecordVideo
12. โปรแกรมมีชุดโมดูลในการแปลงไฟล์รูปภาพให้เป็นข้อความได้

ลงชื่อ.....*วิวิธ*.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....*อนันต์*.....กรรมการ ลงชื่อ.....*ประจักษ์*.....กรรมการ

13. โปรแกรมมิชชุดโมดูลในการเรียนรู้จดจำใบหน้าของมนุษย์ได้
14. โปรแกรมสามารถสื่อสารกับอุปกรณ์ที่ใช้ในอุตสาหกรรมด้วยโปรโตคอลไม่น้อยกว่าดังนี้ Modbus , EtherCAT, CAN Open

รายละเอียดอื่นๆ

1. หลังการส่งมอบต้องมีการฝึกอบรมให้กับบุคลากรที่เกี่ยวข้องจำนวนไม่น้อยกว่า 3 วัน
2. คณะกรรมการทรงไว้ซึ่งสิทธิ์ในการขอเรียกดูอุปกรณ์หรือชุดฝึกซอฟต์แวร์โปรแกรมที่ระบุในรายละเอียด ครุภัณฑ์บางรายการหรือทั้งหมดก็ได้เพื่อความถูกต้องประกอบการพิจารณา

5. กำหนดการส่งมอบพัสดุ

ผู้เสนอราคาจะต้องส่งมอบพัสดุทั้งหมดภายในระยะเวลา..... 180.....วัน นับถัดจากวันลงนามในสัญญาซื้อขาย

6. สถานที่ส่งมอบ

ผู้เสนอราคาจะต้องส่งมอบพัสดุ ณ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลล้านนา ตำบลป่าป้อง อำเภอดอยสะเก็ด จังหวัดเชียงใหม่

7. วงเงินในการจัดซื้อ

งบประมาณในการจัดซื้อชุดปฏิบัติการแขนกลหุ่นยนต์เพื่อการพัฒนากระบวนการผลิตแบบอัตโนมัติขั้นสูง จำนวนเงิน 8,500,000 บาท (แปดล้านห้าแสนบาทถ้วน) รวมภาษีมูลค่าเพิ่ม

ราคากลางในการจัดซื้อจัดจ้าง ชุดปฏิบัติการแขนกลหุ่นยนต์เพื่อการพัฒนากระบวนการผลิตแบบอัตโนมัติขั้นสูง จำนวนเงิน 8,500,000 บาท (แปดล้านห้าแสนบาทถ้วน) รวมภาษีมูลค่าเพิ่ม

8. การรับประกันความชำรุดบกพร่องของพัสดุที่ส่งมอบ

ผู้เสนอราคาต้องรับประกันความชำรุดบกพร่องหรือข้อขัดข้องของสิ่งของเป็นเวลา 1 ปี นับแต่วันที่ มหาวิทยาลัยฯ ได้รับมอบ โดยภายในกำหนดเวลาดังกล่าว หากสิ่งของเกิดชำรุดบกพร่องหรือข้อขัดข้อง ผู้เสนอราคา จะต้องซ่อมแซม หรือแก้ไขให้อยู่ในสภาพที่ใช้งานได้ติดตั้งเดิม ภายใน 30 วัน นับแต่วันที่ได้รับแจ้งจากมหาวิทยาลัยฯ โดยไม่คิดค่าใช้จ่ายใดๆ ทั้งสิ้น

9. เงื่อนไขการชำระเงิน

มหาวิทยาลัยฯ จะจ่ายค่าสิ่งของซึ่งได้รวมภาษีมูลค่าเพิ่ม ตลอดจนภาษีอากรอื่นๆ และค่าใช้จ่ายที่ส่งแล้วให้แก่ผู้ยื่นข้อเสนอที่ได้รับการคัดเลือกให้เป็นผู้ขาย เมื่อผู้ขายได้ส่งมอบสิ่งของได้ครบถ้วนตามสัญญาซื้อขายหรือข้อตกลงเป็นหนังสือ และมหาวิทยาลัยฯ ได้ตรวจรับมอบสิ่งของไว้เรียบร้อยแล้ว

ลงชื่อ.....ประธานกรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ ลงชื่อ.....กรรมการ

10. ค่าปรับ


หากผู้ขายไม่สามารถส่งมอบสิ่งขอกภายในเวลาที่กำหนดไว้ในสัญญา ผู้ขายจะต้องชำระค่าปรับให้แก่ มหาวิทยาลัยฯ เป็นรายวันอัตราร้อยละ 0.20 (ศูนย์จุดสองศูนย์) ของมูลค่าสิ่งของที่ส่งมอบ

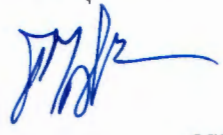
11. หลักเกณฑ์การพิจารณาคัดเลือกข้อเสนอ

1. ในการพิจารณาผลการยื่นข้อเสนอประกวดราคาอิเล็กทรอนิกส์ครั้งนี้ มหาวิทยาลัยฯ จะพิจารณาคัดเลือกโดยในเกณฑ์ราคา (ใช้ราคาต่ำสุด)

คณะกรรมการร่างขอบเขตของงาน

(ลงชื่อ)  ประธานกรรมการ
(ผศ.พิสิษฐ์ วิมลธนสิทธิ์)

(ลงชื่อ)  กรรมการ
(ผศ.อาทิตย์ ยาวุฑฒิ)

(ลงชื่อ)  กรรมการ
(นายธรรายุทธ กิตติวรรัตน์)

ลงชื่อ  ประธานกรรมการ ลงชื่อ  กรรมการ ลงชื่อ  กรรมการ