



มาตรฐานอาชีพและคุณวุฒิวิชาชีพ
Occupational Standard and Professional Qualifications

สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

จัดทำโดย สถาบันคุณวุฒิวิชาชีพ (องค์การมหาชน)
ร่วมกับ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

1. ชื่อมาตรฐานอาชีพ

สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

2. ประวัติการปรับปรุงมาตรฐาน

ครั้งที่ 1 ตุลาคม 2562

3. ทะเบียนอ้างอิง (Imprint)

N/A

4. ข้อมูลเบื้องต้น

ปัจจุบันภาคอุตสาหกรรมมีบทบาทสำคัญต่อการพัฒนาเศรษฐกิจของประเทศไทย โดยสัดส่วนมูลค่าผลผลิตอุตสาหกรรมต่อผลิตภัณฑ์มวลรวมภายในประเทศ และมูลค่าการส่งออกสินค้าอุตสาหกรรมต่อมูลค่าการส่งออกรวม มีอัตราการขยายตัวเพิ่มขึ้นอย่างรวดเร็วโดยเฉพาะอย่างยิ่งกลุ่มสินค้าอุตสาหกรรมที่ต้องใช้เทคโนโลยีระดับกลางและสูง อย่างไรก็ตาม ยังต้องมีการพึ่งพาการนำเข้า ชิ้นส่วน องค์ประกอบ หุ่นและเทคโนโลยีจากต่างประเทศในสัดส่วนที่สูงเช่นกัน แสดงให้เห็นว่าการผลิตในกลุ่มอุตสาหกรรมนี้ ยังต้องอาศัยความได้เปรียบโดยเปรียบเทียบจากขั้นตอนการใช้แรงงานที่มีมูลค่าต่ำและทุนเป็นหลักทำให้เกิดแผนการยกระดับโครงสร้างสนับสนุนอุตสาหกรรมเพื่อการบริหารจัดการอุตสาหกรรมอย่างบูรณาการ (Enhance competitive industry platform) ขึ้น

ในประเด็นของการยกระดับศักยภาพบุคลากร (Industry Specific Training Development Program) มุ่งเน้นไปที่การพัฒนาศักยภาพแรงงานให้มีความรู้ ทักษะ และปริมาณที่เพียงพอต่อการเติบโตของกลุ่มอุตสาหกรรมยุทธศาสตร์ในอนาคต โดยหน่วยงานภาครัฐจะต้องสนับสนุนการพัฒนาศักยภาพของบุคลากรในภาคอุตสาหกรรมร่วมกับภาคการศึกษา ในการพัฒนาบุคลากรให้มีทักษะฝีมือในการทำงานที่สามารถแข่งขันได้ในระดับสากล ซึ่งมีปัจจัยในการพัฒนาที่แตกต่างกันในแต่ละอุตสาหกรรม โดยอาศัยแนวทางการเรียนรู้ควบคู่ไปกับการทำงานจริงในสถานประกอบการ รวมถึงการสนับสนุนการพัฒนางานวิจัยที่ตรงกับความต้องการสำหรับผู้ประกอบการในภาคอุตสาหกรรมอย่างแท้จริง

การพัฒนาทักษะแรงงานอุตสาหกรรม (Industrial Training) สำหรับบุคลากรเฉพาะด้านโดยความร่วมมือระหว่างสถาบันการศึกษา หน่วยงานภาครัฐ และสถานประกอบการภาคเอกชน และสร้างความเชื่อมโยงความต้องการด้านทักษะฝีมือแรงงานเฉพาะด้านของสถานประกอบการเข้ากับหลักสูตรอาชีวศึกษา ประกอบด้วยนโยบายภาครัฐที่มุ่งเน้นการพัฒนาอุตสาหกรรม ตามแนวการปฏิวัติอุตสาหกรรม ครั้งที่ 4 ซึ่งการผลิตในยุคนี้จำเป็นต้องใช้ระบบอัตโนมัติ และหุ่นยนต์เพื่อทดแทนแรงงานเพื่อเพิ่มความยืดหยุ่นในการผลิต และคุณภาพตามความต้องการของลูกค้าที่มีความหลากหลาย ประกอบกับการใช้เทคโนโลยี สารสนเทศ เข้ามาประกอบ การบริหารจัดการองค์กรไปถึงการจัดการลูกค้าและผู้ประกอบการในห่วงโซ่อุปทานอาจกล่าวได้ว่าเป็นการบูรณาการในระดับสายการผลิตที่เรียกว่าแนวนอน (Horizontal Integration) และในระดับการบริหารจัดการองค์กร ที่เรียกว่าบูรณาการแนวตั้ง (Vertical Integration)

การทดแทนการผลิตแบบเดิมด้วยระบบอัตโนมัติและหุ่นยนต์อุตสาหกรรม จะมีความเข้มข้นมากขึ้น หากพิจารณาการนำเข้าหุ่นยนต์อุตสาหกรรม ในประเทศไทยมีจำนวนการเติบโตขึ้นตามลำดับ (ปัจจุบัน ปี 2559 จำนวน 58 ตัวต่อแรงงาน 10,000 คน คาดว่าปัจจุบัน 2559 มีหุ่นยนต์ใหม่ใช้อยู่ในประเทศ ประมาณ 30,000 ตัว การเติบโตของจำนวนหุ่นยนต์ของโลกเฉลี่ยปีละ 40% (IFR) (อ้างอิงข้อมูลจาก <http://www.ifr.org/>)

ดังนั้นเพื่อเพิ่มศักยภาพในการผลิตของกลุ่มอุตสาหกรรมข้างต้น มาตรฐานอาชีพและคุณวุฒิวิชาชีพ สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ เป็นอีกสาขาหนึ่งที่มีความจำเป็น ในการจัดทำมาตรฐานคุณวุฒิวิชาชีพ และเพื่อเป็นแนวทางในการบริหารปรับปรุงหลักสูตรการเรียนการสอนในระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.) ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพระดับสูง (ปวส.) และในระดับอุดมศึกษา

5. ประวัติการปรับปรุงมาตรฐานในแต่ละครั้ง

N/A

6. ครั้งที่

1

7. คุณวุฒิวิชาชีพที่ครอบคลุม (Professional Qualifications included)

สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

สาขาหุ่นยนต์

อาชีพช่างควบคุมหุ่นยนต์ ระดับ 3

8. คุณวุฒิวิชาชีพที่เกี่ยวข้อง (Related Professional Qualifications)

N/A

9. หน่วยสมรรถนะทั้งหมดในมาตรฐานอาชีพ (List of All Units of Competence within this Occupational Standards)

รหัสหน่วยสมรรถนะ	เนื้อหา
01101	ตรวจสอบความปลอดภัยการทำงาน
01102	ใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming Pendant)
01103	ตรวจสอบความปลอดภัยทางเทคนิค
01104	จัดการระบบหลังจากเกิดเหตุขัดข้อง
01105	เขียนโปรแกรมสั่งงานหุ่นยนต์ (Programming Pendant)

10. ระดับคุณวุฒิ

10.1 สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ สาขาหุ่นยนต์ อาชีพช่างควบคุมหุ่นยนต์ ระดับ 3

คุณลักษณะของผลการเรียนรู้ (Characteristics of Outcomes)

ระดับคุณวุฒินี้ถือเป็นบุคคลที่มีทักษะระดับฝีมือเฉพาะทางและเทคนิคในการปฏิบัติงาน กระบวนการคิดและปฏิบัติที่หลากหลาย สามารถแก้ปัญหาทางเทคนิคควบคู่กับการใช้คู่มือ และข้อมูลที่เกี่ยวข้องภายใต้การแนะนำของผู้บังคับบัญชา มีความรู้ความเข้าใจในหลักการ วิธีการในสาขาวิชาชีพเฉพาะ มีความรู้ ความเข้าใจในหลักการความปลอดภัยที่เกี่ยวข้อง มีความรู้ ความเข้าใจในภาษาต่างประเทศที่ใช้ในการประกอบอาชีพ มีทักษะระดับฝีมือเฉพาะทางและเทคนิคในการปฏิบัติงาน มีทักษะในการเชื่อมโยงความรู้ในการปฏิบัติงานที่รับผิดชอบ มีทักษะด้านความปลอดภัย และใช้สารสนเทศเพื่อควบคุมคุณภาพของผลงาน มีส่วนร่วมในการประสานงานกลุ่มหมู่คณะ มีคุณธรรม จริยธรรม มีเจตคติที่ดีต่อวิชาชีพ มีความคิดริเริ่มสิ่งใหม่ๆ และสามารถปฏิบัติได้อย่างมีหลักการ

การเลื่อนระดับคุณวุฒิวิชาชีพ (Qualification Pathways)

1. ผู้ที่จะผ่านการประเมินและได้รับการรับรองคุณวุฒิวิชาชีพ อาชีพ ช่างควบคุมหุ่นยนต์ระดับ 3
 - 1.1 ผ่านเกณฑ์การประเมินตามหน่วยสมรรถนะอาชีพ ระดับ 3 ทั้ง 5 หน่วย
 2. คุณสมบัติของผู้ที่สามารถเข้ารับการประเมินคุณวุฒิวิชาชีพ อาชีพ ช่างควบคุมหุ่นยนต์ระดับ 3
 - 2.1 มีประสบการณ์ทำงานที่เกี่ยวข้องในการควบคุมหุ่นยนต์ไม่น้อยกว่า 2 ปี หรือ
 - 2.2 ได้รับการรับรองคุณวุฒิวิชาชีพ อาชีพ ช่างควบคุมหุ่นยนต์ระดับ 2 (หมายเหตุ ไม่ต้องปฏิบัติอยู่ในคู่มือการประเมิน)หรือ
 - 2.3 ผู้ที่สำเร็จการศึกษาในระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.) หรือเทียบเท่า
 - 2.4 ผู้ที่ผ่านการฝึกอบรม (สถานบันการศึกษาหรือหน่วยงานที่มีภารกิจหรือธุรกิจที่เกี่ยวกับการอบรม) ที่เกี่ยวข้องกับหน่วยสมรรถนะของวิชาชีพการควบคุมหุ่นยนต์ ไม่น้อยกว่า 36 ชั่วโมง ภายใน 1 ปี
3. การเลื่อนระดับคุณวุฒิวิชาชีพในระดับที่สูงขึ้นไป
 - 3.1 หลังจากผ่านการประเมินสมรรถนะอาชีพและได้รับคุณวุฒิวิชาชีพอาชีพ ช่างควบคุมหุ่นยนต์ระดับ 3 เป็นระยะเวลาไม่ต่ำกว่า 1 ปี จึงจะสามารถสมัครเข้ารับการประเมินสมรรถนะเพื่อเลื่อนระดับคุณวุฒิในระดับที่สูงขึ้นไปได้

หลักเกณฑ์การต่ออายุหนังสือรับรองมาตรฐานอาชีพ

N/A

กลุ่มบุคคลในอาชีพ (Target Group)

- ผู้ที่ทำงานในบริษัทที่อยู่ในกลุ่มอุตสาหกรรมกลุ่มต่างๆ ของสภาอุตสาหกรรมแห่งประเทศไทย และบริษัทอื่นที่เกี่ยวข้อง
- สำหรับบุคคลที่เกี่ยวข้องในอุตสาหกรรมและทำงานเกี่ยวข้องกับหุ่นยนต์

หน่วยสมรรถนะ (หน่วยสมรรถนะทั้งหมดของคุณวุฒิจีพูนยนต์)

- 01101 ตรวจสอบความปลอดภัยการทำงาน
- 01102 ใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming Pendant)
- 01103 ตรวจสอบความปลอดภัยทางเทคนิค
- 01104 จัดการระบบหลังจากเกิดเหตุขัดข้อง
- 01105 เขียนโปรแกรมสั่งงานหุ่นยนต์ (Programming Pendant)

ตารางแผนผังแสดงหน้าที่

1. ตารางแสดงหน้าที่ 1

ประกาศใช้ ณ 22/02/2564

ตาราง 1 : FUNCTIONAL MAP แสดง KEY PURPOSE , KEY ROLES , KEY FUNCTION

ความมุ่งหมายหลัก Key Purpose	บทบาทหลัก Key Roles		หน้าที่หลัก Key Function	
	รหัส	คำอธิบาย	รหัส	คำอธิบาย
พัฒนาสมรรถนะบุคคลในกลุ่มอุตสาหกรรมหุ่นยนต์ของประเทศไทยให้มีมาตรฐานรองรับอาเซียนและสากล	01	ควบคุมหุ่นยนต์ในกระบวนการผลิต	011	ควบคุมสั่งการระบบและหุ่นยนต์อุตสาหกรรม

คำอธิบาย ตารางแผนผังแสดงหน้าที่เป็นแผนผังที่ใช้วิเคราะห์หน้าที่งานเพื่อให้ได้หน้าที่หลัก (Key Function)

2. ตารางแสดงหน้าที่ 1 (ต่อ)

ประกาศใช้ ณ 22/02/2564

ตาราง 2 : FUNCTIONAL MAP แสดง KEY FUNCTION , UNIT OF COMPETENCE , ELEMENT OF COMPETENCE

หน้าที่หลัก Key Function		หน่วยสมรรถนะ Unit of Competence		หน่วยสมรรถนะย่อย Element of Competence	
รหัส	คำอธิบาย	รหัส	คำอธิบาย	รหัส	คำอธิบาย
011	ควบคุมสั่งการระบบและหุ่นยนต์อุตสาหกรรม	01101	ตรวจสอบความปลอดภัยการทำงาน	01101.01	ตรวจสอบความพร้อมของระบบก่อนการใช้งาน
				01101.02	ตรวจสอบความพร้อมการหยุดฉุกเฉินเพื่อความปลอดภัย
		01102	ใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming Pendant)	01102.01	ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์
				01102.02	ปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์
		01103	ตรวจสอบความปลอดภัยทางเทคนิค	01103.01	ตรวจสอบความปลอดภัยระบบไฟฟ้า
				01103.02	ตรวจสอบความปลอดภัยระบบทางกล
		01104	จัดการระบบหลังจากเกิดเหตุขัดข้อง	01104.01	จำแนกข้อความแสดงการขัดข้อง
				01104.02	ปฏิบัติตามคำแนะนำในการแก้ปัญหาจากคู่มือผู้ผลิต
		01105	เขียนโปรแกรมสั่งงานหุ่นยนต์ (Programming Pendant)	01105.01	เขียนโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ด้วยอุปกรณ์เขียนโปรแกรมที่ติดตั้งจากผู้ผลิต
				01105.02	ทดสอบการทำงานของโปรแกรมหุ่นยนต์

คำอธิบาย

ตารางแผนผังแสดงหน้าที่ (ต่อ) เป็นแผนผังที่ใช้วิเคราะห์หน้าที่งานหลังจากได้หน้าที่หลัก (Key Function) เพื่อให้ได้ หน่วยสมรรถนะ (Unit of Competence) และหน่วยสมรรถนะย่อย (Element of Competence)

1. รหัสหน่วยสมรรถนะ 01101
2. ชื่อหน่วยสมรรถนะ ตรวจสอบความปลอดภัยการทำงาน
3. ทบทวนครั้งที่ 1 / N/A
4. สร้างใหม่ ปรับปรุง

5. สำหรับชื่ออาชีพและรหัสอาชีพ (Occupational Classification)

อาชีพช่างควบคุมหุ่นยนต์

6. คำอธิบายหน่วยสมรรถนะ (Description of Unit of Competency)

ตรวจสอบความพร้อมของระบบก่อนใช้งานและตรวจสอบความพร้อมการหยุดฉุกเฉินเพื่อความปลอดภัย

7. สำหรับระดับคุณวุฒิ

1	2	3	4	5	6	7	8
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

8. กลุ่มอาชีพ (Sector)

สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

9. ชื่ออาชีพและรหัสอาชีพอื่นที่หน่วยสมรรถนะนี้สามารถใช้ได้ (ถ้ามี)

N/A

10. ข้อกำหนดหรือกฎระเบียบที่เกี่ยวข้อง (Licensing or Regulation Related) (ถ้ามี)

N/A

11. สมรรถนะย่อยและเกณฑ์การปฏิบัติงาน (Elements and Performance Criteria)

สมรรถนะย่อย (Element)	เกณฑ์ในการปฏิบัติงาน (Performance Criteria)	วิธีการประเมิน (Assessment)
01101.01 ตรวจสอบความพร้อมของระบบก่อนการใช้งาน	1.1 ระบุความหมายสัญลักษณ์ความปลอดภัยในคู่มือการใช้งาน 1.2 ตรวจสอบสถานะความพร้อมของระบบหุ่นยนต์ก่อนเริ่มการทำงานได้ 1.3 ตรวจสอบความพร้อมตามรายการเอกสารตรวจสอบที่กำหนดไว้ได้	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน
01101.02 ตรวจสอบความพร้อมการหยุดฉุกเฉินเพื่อความปลอดภัย	1.1 ทดสอบระบบหยุดฉุกเฉิน (Emergency Stop) ได้ 1.2 ทดสอบระบบหยุดฉุกเฉิน (Interlocking) ได้ 1.3 ตรวจสอบระบบการแสดงสถานการณ์หยุดฉุกเฉินได้	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน

12. ความรู้และทักษะก่อนหน้าที่จำเป็น (Pre-requisite Skill & Knowledge)

N/A

13. ทักษะและความรู้ที่ต้องการ (Required Skills and Knowledge)

(ก) ความต้องการด้านทักษะ

- ทักษะการตรวจสอบความพร้อมก่อนเริ่มทำงานตามเอกสาร
- ทักษะการตรวจสอบระบบหยุดฉุกเฉิน

(ข) ความต้องการด้านความรู้

- ความรู้ด้านความปลอดภัยในการใช้งานหุ่นยนต์
- ความรู้ด้านระบบหยุดฉุกเฉิน

14. หลักฐานที่ต้องการ (Evidence Guide)

(ก.) หลักฐานการปฏิบัติงาน (Performance Evidence)

1. แบบฟอร์มบันทึกภาระงาน
2. ใบบันทึกผลการปฏิบัติงาน
3. ใบรับรองผลงานจากผู้ประกอบการ
4. ใบรับรองการผ่านงาน
5. แฟ้มสะสมผลงาน
6. แบบบันทึกผลการสังเกตการปฏิบัติงาน

(ข.) หลักฐานความรู้ (Knowledge Evidence)

1. เอกสารผลการประเมินจากการสอบข้อเขียน
2. เอกสารรับรองผลการเรียนหรือผลการฝึกอบรม
3. เอกสารการจัดทำคู่มือ
4. เอกสารการสอนงาน
5. หรือเอกสารรับรองอื่นๆที่ออกจากหน่วยงานที่เชื่อถือได้

(ค.) คำแนะนำในการประเมิน

เจ้าหน้าที่ประเมินหลักฐานโดยพิจารณา ร่องรอยหลักฐานที่เกี่ยวข้อง ทั้งหลักฐานด้านปฏิบัติงานและหลักฐานความรู้

15. ขอบเขต (Range Statement)

ขอบเขตการประเมินในหน่วยสมรรถนะนี้ แบ่งออกเป็น 2 หัวข้อหน่วยสมรรถนะย่อยแรกกล่าวถึง

การตรวจสอบความพร้อมของระบบก่อนใช้งาน ผู้เข้ารับการทดสอบต้องมีทักษะและความรู้ด้านความหมายของสัญลักษณ์ความปลอดภัยของหุ่นยนต์ร่วมไปถึงการตรวจสอบความพร้อมระบบก่อนเริ่มใช้งานและการตรวจสอบตามเอกสารการตรวจสอบที่กำหนดไว้ได้ สมรรถนะย่อยต่อมาการตรวจสอบความพร้อมการหยุดฉุกเฉินเพื่อความปลอดภัย ทักษะและความรู้ที่จำเป็นด้านระบบหยุดฉุกเฉินแบบ Emergency Stop และ Interlocking ทั้งทดสอบและตรวจสอบระบบ

(ก.) คำแนะนำ

1. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุความหมายสัญลักษณ์ความปลอดภัย ในคู่มือการใช้งานตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
2. ผู้เข้ารับการประเมินต้องตรวจสอบสถานะความพร้อมของระบบหุ่นยนต์ก่อนเริ่มการทำงานตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
3. ผู้เข้ารับการประเมินต้องตรวจสอบความพร้อมตามรายการเอกสารตรวจสอบที่กำหนดตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
4. ผู้เข้ารับการประเมินต้องทดสอบระบบหยุดฉุกเฉิน (Emergency Stop) ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
5. ผู้เข้ารับการประเมินต้องทดสอบระบบหยุดฉุกเฉิน (Interlocking) ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
6. ผู้เข้ารับการประเมินต้องตรวจสอบระบบการแสดงสถานการณ์หยุดฉุกเฉิน ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง

(ข.) คำอธิบายรายละเอียด

1. ต้องการทักษะความรู้เรื่องความหมายของสัญลักษณ์ความปลอดภัยของหุ่นยนต์ร่วมไปถึงการตรวจสอบความพร้อมระบบก่อนเริ่มใช้งานและการตรวจสอบตามเอกสารการตรวจสอบที่กำหนดไว้ได้
2. ต้องการทักษะความรู้เรื่องระบบหยุดฉุกเฉินแบบ Emergency Stop และ Interlocking ทั้งทดสอบและตรวจสอบระบบ

16. หน่วยสมรรถนะร่วม (ถ้ามี)

N/A

17. อุตสาหกรรมร่วม/กลุ่มอาชีพร่วม (ถ้ามี)

N/A

18. รายละเอียดกระบวนการและวิธีการประเมิน (Assessment Description and Procedure)

18.1 เครื่องมือประเมิน ตรวจสอบความพร้อมของระบบก่อนใช้งาน

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก

2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

18.2 เครื่องมือประเมิน ตรวจสอบความพร้อมการหยุดฉุกเฉินเพื่อความปลอดภัย

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก

2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

1. รหัสหน่วยสมรรถนะ 01102
2. ชื่อหน่วยสมรรถนะ ใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming Pendant)
3. ทบทวนครั้งที่ 1 / N/A
4. สร้างใหม่ ปรับปรุง

5. สำหรับชื่ออาชีพและรหัสอาชีพ (Occupational Classification)

อาชีพช่างควบคุมหุ่นยนต์ อาชีพช่างเทคนิคหุ่นยนต์ อาชีพช่างเทคนิคระบบหุ่นยนต์

6. คำอธิบายหน่วยสมรรถนะ (Description of Unit of Competency)

ควบคุมการเคลื่อนที่หุ่นยนต์และปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์

7. สำหรับระดับคุณวุฒิ

1	2	3	4	5	6	7	8
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

8. กลุ่มอาชีพ (Sector)

สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

9. ชื่ออาชีพและรหัสอาชีพอื่นที่หน่วยสมรรถนะนี้สามารถใช้ได้ (ถ้ามี)

N/A

10. ข้อกำหนดหรือกฎระเบียบที่เกี่ยวข้อง (Licensing or Regulation Related) (ถ้ามี)

N/A

11. สมรรถนะย่อยและเกณฑ์การปฏิบัติงาน (Elements and Performance Criteria)

สมรรถนะย่อย (Element)	เกณฑ์ในการปฏิบัติงาน (Performance Criteria)	วิธีการประเมิน (Assessment)
01102.01 ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์	1.1 ใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming Pendant) ควบคุมหุ่นยนต์ให้เคลื่อนที่อิสระ ตามแนวแกน (Joint coordinate/Jog Mode) ได้ 1.2 ใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming Pendant) ควบคุมหุ่นยนต์ให้เคลื่อนที่เป็นเส้นตรงในโหมด (Cartesian Coordinate) ได้ 1.3 ควบคุมหุ่นยนต์เข้าสู่ตำแหน่งเริ่มต้นการทำงานได้	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน
01102.02 ปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์	1.1 แก้ไขตำแหน่งการเคลื่อนที่ 1.2 ลำดับความสัมพันธ์ของคำสั่งที่ใช้ในการโปรแกรมได้ 1.3 ทดสอบการทำงานโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน

12. ความรู้และทักษะก่อนหน้าที่จำเป็น (Pre-requisite Skill & Knowledge)

N/A

13. ทักษะและความรู้ที่ต้องการ (Required Skills and Knowledge)

(ก) ความต้องการด้านทักษะ

1. ทักษะการใช้งานอุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming pendant)

(ข) ความต้องการด้านความรู้

1. ความรู้ด้านการเคลื่อนที่และทิศทางการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์
2. ความรู้ด้านการปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์
3. ความรู้ด้านการใช้งานคำสั่งหุ่นยนต์

14. หลักฐานที่ต้องการ (Evidence Guide)

(ก.) หลักฐานการปฏิบัติงาน (Performance Evidence)

1. แบบฟอร์มบันทึกภาระงาน
2. ใบบันทึกผลการปฏิบัติงาน
3. ใบรับรองผลงานจากผู้ประกอบการ
4. ใบรับรองการผ่านงาน
5. แฟ้มสะสมผลงาน
6. แบบบันทึกผลการสังเกตการปฏิบัติงาน

(ข.) หลักฐานความรู้ (Knowledge Evidence)

1. เอกสารผลการประเมินจากการสอบข้อเขียน
2. เอกสารรับรองผลการเรียนหรือผลการฝึกอบรม
3. เอกสารการจัดทำคู่มือ
4. เอกสารการสอนงาน
5. หรือเอกสารรับรองอื่นๆที่ออกจากหน่วยงานที่เชื่อถือได้

(ค.) คำแนะนำในการประเมิน

เจ้าหน้าที่ประเมินหลักฐานโดยพิจารณาร่องรอยหลักฐานที่เกี่ยวข้อง ทั้งหลักฐานด้านปฏิบัติงานและหลักฐานความรู้

15. ขอบเขต (Range Statement)

ขอบเขตการประเมินในหน่วยสมรรถนะนี้ แบ่งออกเป็น 2 หัวข้อหน่วยสมรรถนะย่อยแรกกล่าวถึง

การควบคุมการเคลื่อนที่หุ่นยนต์โดยใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ให้เคลื่อนที่แบบอิสระตามแนวแกน (Joint coordinate/ Jog mode) และเคลื่อนที่แบบเส้นตรง (Cartesian coordinate) รวมไปถึงการควบคุมหุ่นยนต์

ให้เข้าสู่ตำแหน่งเริ่มต้นการทำงานได้ ส่วนสมรรถนะย่อยต่อมากล่าวถึงการปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์

การลำดับความสัมพันธ์ของคำสั่งที่ใช้ในโปรแกรมและทำการทดสอบโปรแกรมหุ่นยนต์ที่แก้ไขค่าการเคลื่อนที่แล้ว

(ก.) คำแนะนำ

1. ผู้เข้ารับการประเมินต้องใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming pendant) ควบคุมหุ่นยนต์ให้เคลื่อนที่อิสระตามแนวแกน (Joint coordinate/ Jog mode) ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
2. ผู้เข้ารับการประเมินต้องใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ (Programming pendant) ควบคุมให้เคลื่อนที่เป็นเส้นตรงในโหมด (Cartesian coordinate) ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
3. ผู้เข้ารับการประเมินต้องควบคุมหุ่นยนต์เข้าสู่ตำแหน่งเริ่มทำงาน ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
4. ผู้เข้ารับการประเมินต้องแก้ไขตำแหน่งการเคลื่อนที่ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
5. ผู้เข้ารับการประเมินต้องลำดับความสัมพันธ์ของคำสั่งที่ใช้ในโปรแกรม ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
6. ผู้เข้ารับการประเมินต้องทดสอบการทำงานโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง

(ข.) คำอธิบายรายละเอียด

1. ต้องการทักษะความรู้การควบคุมการเคลื่อนที่หุ่นยนต์โดยใช้อุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์ได้ทั้งแบบการเคลื่อนที่อิสระกับการเคลื่อนที่แบบเป็นเส้นตรง และควบคุมหุ่นยนต์เข้าสู่ตำแหน่งเริ่มทำงานได้
2. ต้องการทักษะและความรู้การปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์เพื่อใช้ในการปรับแก้ตำแหน่งหุ่นยนต์รวมถึงการลำดับความสำคัญของคำสั่งที่ใช้ในโปรแกรมและสามารถทดสอบการทำงานของโปรแกรมหุ่นยนต์ได้

16. หน่วยสมรรถนะรวม (ถ้ามี)

N/A

17. อุตสาหกรรมร่วม/กลุ่มอาชีพร่วม (ถ้ามี)

N/A

18. รายละเอียดกระบวนการและวิธีการประเมิน (Assessment Description and Procedure)

18.1 เครื่องมือประเมิน ควบคุมการเคลื่อนที่หุ่นยนต์

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก
2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

18.2 เครื่องมือประเมิน ปรับแก้ค่าการเคลื่อนที่หุ่นยนต์

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก
2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

1. รหัสหน่วยสมรรถนะ 01103
2. ชื่อหน่วยสมรรถนะ ตรวจสอบความปลอดภัยทางเทคนิค
3. ทบทวนครั้งที่ 1 / N/A
4. สร้างใหม่ ปรับปรุง

5. สำหรับชื่ออาชีพและรหัสอาชีพ (Occupational Classification)

อาชีพช่างควบคุมหุ่นยนต์, อาชีพช่างเทคนิคหุ่นยนต์

6. คำอธิบายหน่วยสมรรถนะ (Description of Unit of Competency)

ตรวจสอบความปลอดภัยระบบไฟฟ้าและตรวจสอบความปลอดภัยทางกล

7. สำหรับระดับคุณวุฒิ

1	2	3	4	5	6	7	8
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

8. กลุ่มอาชีพ (Sector)

สาขาวิชาชีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

9. ชื่ออาชีพและรหัสอาชีพอื่นที่หน่วยสมรรถนะนี้สามารถใช้ได้ (ถ้ามี)

N/A

10. ข้อกำหนดหรือกฎระเบียบที่เกี่ยวข้อง (Licensing or Regulation Related) (ถ้ามี)

N/A

11. สมรรถนะย่อยและเกณฑ์การปฏิบัติงาน (Elements and Performance Criteria)

สมรรถนะย่อย (Element)	เกณฑ์ในการปฏิบัติงาน (Performance Criteria)	วิธีการประเมิน (Assessment)
01103.01 ตรวจสอบความปลอดภัยระบบไฟฟ้า	1.1 ระบุการเลือกใช้เครื่องมือทางไฟฟ้าหรืออุปกรณ์ทางไฟฟ้า ตรวจสอบระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ได้ 1.2 ตรวจสอบการทำงานด้วยเครื่องมือทางไฟฟ้าในส่วนงาน ระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ได้ 1.3 ระบุขั้นตอนการตรวจสอบระบบความปลอดภัยทางไฟฟ้าของ งานระบบหุ่นยนต์ 1.4 ระบุสถานะความพร้อมของระบบความปลอดภัยทางไฟฟ้าได้ และรายงานผล	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน
01103.02 ตรวจสอบความปลอดภัยระบบทางกล	1.1 ระบุการเลือกใช้เครื่องมือทางกลหรืออุปกรณ์ทางกล ตรวจสอบระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ได้ 1.2 ตรวจสอบการทำงานด้วยเครื่องมือทางกล ในส่วนงานระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ 1.3 ระบุขั้นตอนการตรวจสอบระบบความปลอดภัยทางกลของงาน ระบบหุ่นยนต์ 1.4 ระบุสถานะความพร้อมของระบบความปลอดภัยทางกลได้ และรายงานผล	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน

12. ความรู้และทักษะก่อนหน้าที่จำเป็น (Pre-requisite Skill & Knowledge)

N/A

13. ทักษะและความรู้ที่ต้องการ (Required Skills and Knowledge)

(ก) ความต้องการด้านทักษะ

1. ทักษะการใช้งานเครื่องมือทางไฟฟ้า
2. ทักษะการใช้งานเครื่องมือทางกล

(ข) ความต้องการด้านความรู้

1. มีความรู้เรื่องระบบความปลอดภัยในงานระบบไฟฟ้าและระบบทางกล
2. มีความรู้เรื่องการอ่านค่าที่ตรวจสอบได้จากเครื่องมือทางไฟฟ้าและทางกล

14. หลักฐานที่ต้องการ (Evidence Guide)

(ก.) หลักฐานการปฏิบัติงาน (Performance Evidence)

1. แบบฟอร์มบันทึกภาระงาน
2. ใบบันทึกผลการปฏิบัติงาน
3. ใบรับรองผลงานจากผู้ประกอบการ
4. ใบรับรองการผ่านงาน
5. แฟ้มสะสมผลงาน
6. แบบบันทึกผลการสังเกตการปฏิบัติงาน

(ข.) หลักฐานความรู้ (Knowledge Evidence)

1. เอกสารผลการประเมินจากการสอบข้อเขียน
2. เอกสารรับรองผลการเรียนหรือผลการฝึกอบรม
3. เอกสารการจัดทำคู่มือ
4. เอกสารการสอนงาน
5. หรือเอกสารรับรองอื่นๆที่ออกจากหน่วยงานที่เชื่อถือได้

(ค.) คำแนะนำในการประเมิน

เจ้าหน้าที่ประเมินหลักฐานโดยพิจารณาร่องรอยหลักฐานที่เกี่ยวข้อง ทั้งหลักฐานด้านปฏิบัติงานและหลักฐานความรู้

15. ขอบเขต (Range Statement)

ขอบเขตการประเมินในหน่วยสมรรถนะนี้ แบ่งออกเป็น 2 หัวข้อหน่วยสมรรถนะย่อยแรกกล่าวถึง

การตรวจสอบความปลอดภัยระบบไฟฟ้าการเลือกใช้เครื่องมือทางไฟฟ้าเพื่อตรวจสอบระบบความปลอดภัยและสามารถระบุขั้นตอนการตรวจสอบได้รวมไปถึงสามารถระบุความพร้อมของระบบความปลอดภัยไฟฟ้าได้ ส่วนสมรรถนะย่อยต่อมากล่าวถึงการตรวจสอบความปลอดภัยระบบทางกลการเลือกใช้เครื่องมือทางกลเพื่อตรวจสอบระบบความปลอดภัยและสามารถระบุขั้นตอนการตรวจสอบได้รวมไปถึงสามารถระบุความพร้อมของระบบความปลอดภัยทางกลได้

(ก.) คำแนะนำ

1. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุการเลือกใช้เครื่องมือทางไฟฟ้าหรืออุปกรณ์ทางไฟฟ้าตรวจสอบระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
2. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุตรวจสอบการทำงานด้วยเครื่องมือทางไฟฟ้าในส่วนงานระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
3. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุขั้นตอนการตรวจสอบระบบความปลอดภัยทางไฟฟ้าของงานระบบหุ่นยนต์ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
4. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุสถานะความพร้อมของระบบความปลอดภัยทางไฟฟ้าได้ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
5. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุการเลือกใช้เครื่องมือทางกลหรืออุปกรณ์ทางกลตรวจสอบระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
6. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุตรวจสอบการทำงานด้วยเครื่องมือทางกลในส่วนงานระบบความปลอดภัยของระบบงานหุ่นยนต์ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
7. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุขั้นตอนการตรวจสอบระบบความปลอดภัยทางกลของงานระบบหุ่นยนต์ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง

8. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุสถานะความพร้อมของระบบความปลอดภัยทางกลได้ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง

(ข.) คำอธิบายรายละเอียด

1. ต้องการทักษะความรู้ด้านการตรวจสอบความปลอดภัยระบบไฟฟ้าและระบบทางกลโดยสามารถเลือกเครื่องมือทางไฟฟ้าและทางกลได้สามารถระบุขั้นตอนการตรวจสอบระบบความปลอดภัยทางไฟฟ้าและทางกลได้

16. หน่วยสมรรถนะรวม (ถ้ามี)

N/A

17. อุตสาหกรรมร่วม/กลุ่มอาชีพร่วม (ถ้ามี)

N/A

18. รายละเอียดกระบวนการและวิธีการประเมิน (Assessment Description and Procedure)

18.1 เครื่องมือประเมิน ตรวจสอบความปลอดภัยระบบไฟฟ้า

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก
2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

18.2 เครื่องมือประเมิน ตรวจสอบระบบความปลอดภัยทางกล

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก
2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

1. รหัสหน่วยสมรรถนะ 01104
2. ชื่อหน่วยสมรรถนะ จัดการระบบหลังจากเกิดเหตุขัดข้อง
3. ทบทวนครั้งที่ 1 / N/A
4. สร้างใหม่ ปรับปรุง

5. สำหรับชื่ออาชีพและรหัสอาชีพ (Occupational Classification)

3119 เจ้าหน้าที่ช่างเทคนิควิศวกรรมระบบ (ยกเว้นคอมพิวเตอร์)

6. คำอธิบายหน่วยสมรรถนะ (Description of Unit of Competency)

หน่วยสมรรถนะนี้กล่าวถึง การวางแผนการเขียนโปรแกรม PLC เพื่อควบคุมกระบวนการการผลิต ประกอบด้วย การกำหนดอุปกรณ์ที่ต้องการควบคุมหรือรับส่งสัญญาณจากแบบระบบไฟฟ้า ระบบสื่อสาร ระบบทาง กล ประมาณจ านวนอินพุท/เอาต์พุทและหน่วยความจ ารวมถึงการวางแผนแบ่งส่วนโปรแกรม โดยการเขียน แผนภูมิสายงาน (Flow Chart) เพื่อเตรียมการส าหรับขั้นตอนการเขียนโปรแกรม PLC เพื่อควบคุมกระบวนการผลิตต่อไป

7. สำหรับระดับคุณวุฒิ

1	2	3	4	5	6	7	8
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

8. กลุ่มอาชีพ (Sector)

นักบูรณาการระบบการผลิต (Systems Integrator)

9. ชื่ออาชีพและรหัสอาชีพอื่นที่หน่วยสมรรถนะนี้สามารถใช้ได้ (ถ้ามี)

N/A

10. ข้อกำหนดหรือกฎระเบียบที่เกี่ยวข้อง (Licensing or Regulation Related) (ถ้ามี)

N/A

11. สมรรถนะย่อยและเกณฑ์การปฏิบัติงาน (Elements and Performance Criteria)

สมรรถนะย่อย (Element)	เกณฑ์ในการปฏิบัติงาน (Performance Criteria)	วิธีการประเมิน (Assessment)
01104.01 จำแนกข้อความแสดงการขัดข้อง	1.1 จำแนกระดับความสำคัญของปัญหา error message ระบบหุ่นยนต์อยู่ในระดับใด 1.2 ระบุความหมายของ error message จากการอ่านเอกสารขั้นตอนคำแนะนำ ได้อย่างถูกต้อง 1.3 ระบุสาเหตุในการเกิด error จากคู่มือใช้งานหุ่นยนต์ได้	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน
01104.02 ปฏิบัติตามคำแนะนำในการแก้ปัญหาจากคู่มือผู้ผลิต	1.1 ระบุความผิดปกติที่มาจากระบบบริการ (ไฟฟ้า ระบบลมอัด ระบบไฮดรอลิกส์) ได้ 1.2 ปฏิบัติตามขั้นตอนการแก้ไข error message จากการอ่านเอกสารขั้นตอนคำแนะนำ ได้อย่างถูกต้อง 1.3 ระบุขั้นตอนการแก้ไข error message จากการอ่านเอกสารขั้นตอนคำแนะนำ ได้อย่างถูกต้อง	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน

12. ความรู้และทักษะก่อนหน้าที่จำเป็น (Pre-requisite Skill & Knowledge)

N/A

13. ทักษะและความรู้ที่ต้องการ (Required Skills and Knowledge)

(ก) ความต้องการด้านทักษะ

(ก) ความต้องการด้านทักษะ

- 1) การกำหนดตารางอุปกรณ์อินพุท/เอาต์พุท
- 2) การกำหนดตารางหน่วยความจำเพื่อติดต่อกับอุปกรณ์อินพุท/เอาต์พุท
- 3) การเขียนแผนภูมิสายงาน (Flow Chart)
- 4) การกำหนดแผนงานการเขียนโปรแกรม

(ข) ความต้องการด้านความรู้

- 1) สัญลักษณ์ของอุปกรณ์ต่างๆของระบบไฟฟ้า
 - 2) สัญลักษณ์ของอุปกรณ์ต่างๆของระบบสื่อสาร
 - 3) สัญลักษณ์ของอุปกรณ์ต่างๆของระบบทางกล
 - 4) ตารางอุปกรณ์อินพุท/เอาต์พุท
 - 5) ตารางหน่วยความจำ เพื่อติดต่อกับอุปกรณ์อินพุท/เอาต์พุท
 - 6) การเขียนแผนภูมิสายงาน (Flow Chart)
 - 7) แผนงานการเขียนโปรแกรม
- (ข) ความต้องการด้านความรู้

14. หลักฐานที่ต้องการ (Evidence Guide)

หลักฐานที่ต้องการจะกำหนดข้อแนะนำเกี่ยวกับการประเมินและควรที่จะใช้ประกอบร่วมกับเกณฑ์การปฏิบัติงาน (Performance Criteria) และทักษะและความรู้ที่ต้องการ (Required Skills and Knowledge)

(ก) หลักฐานการปฏิบัติงาน (Performance Evidence)

- 1) แบบฟอร์มบันทึกภาระงาน
- 2) ใบบันทึกผลการปฏิบัติงาน
- 3) ใบรับรองผลงานจากผู้ประกอบการ
- 4) ใบรับรองการผ่านงาน
- 5) แฟ้มสะสมผลงาน
- 6) แบบบันทึกผลการสังเกตการปฏิบัติงาน

(ข) หลักฐานความรู้ (Knowledge Evidence)

- 1) เอกสารผลการประเมินจากการสอบข้อเขียน
- 2) เอกสารรับรองผลการเรียนหรือผลการฝึกอบรม
- 3) เอกสารการจัดทาคู่มือหรือรายงานโครงการ
- 4) เอกสารการสอนงาน
- 5) หรือเอกสารรับรองอื่นๆที่ออกจากหน่วยงานที่เชื่อถือได้ (ค) คำแนะนำในการประเมิน เจ้าหน้าที่ประเมินหลักฐานโดยพิจารณาร่องรอยหลักฐานที่เกี่ยวข้องทั้งหลักฐานด้านปฏิบัติงาน และ หลักฐานความรู้โดยมุ่งเน้นความเกี่ยวข้องกับงานเขียนโปรแกรม PLC เพื่อควบคุมกระบวนการการผลิต

(ง) วิธีการประเมิน

- 1) ข้อสอบข้อเขียน
- 2) การสังเกตการปฏิบัติงาน

15. ขอบเขต (Range Statement)

(ก) คำแนะนำ N/A

(ข) คำอธิบายรายละเอียด

- 1) แผนภูมิสายงาน (Flow chart) หมายถึง แผนการทำงานของระบบทั้งหมดในการเขียนโปรแกรม

16. หน่วยสมรรถนะร่วม (ถ้ามี)

N/A

17. อุตสาหกรรมร่วม/กลุ่มอาชีพร่วม (ถ้ามี)

N/A

18. รายละเอียดกระบวนการและวิธีการประเมิน (Assessment Description and Procedure)

1. ข้อสอบข้อเขียน แบบปรนัย 4 ตัวเลือก
2. การสาธิตการปฏิบัติงาน

1. รหัสหน่วยสมรรถนะ 01105
2. ชื่อหน่วยสมรรถนะ เขียนโปรแกรมสั่งงานหุ่นยนต์ (Programming Pendant)
3. ทบทวนครั้งที่ 1 / N/A
4. สร้างใหม่ ปรับปรุง

5. สำหรับชื่ออาชีพและรหัสอาชีพ (Occupational Classification)

อาชีพช่างควบคุมหุ่นยนต์ อาชีพช่างเทคนิคหุ่นยนต์ อาชีพช่างเทคนิคระบบหุ่นยนต์

6. คำอธิบายหน่วยสมรรถนะ (Description of Unit of Competency)

เขียนโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ด้วยอุปกรณ์เขียนโปรแกรมที่ติดตั้งจากผู้ผลิตและทดสอบการทำงานของโปรแกรมหุ่นยนต์

7. สำหรับระดับคุณวุฒิ

1	2	3	4	5	6	7	8
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

8. กลุ่มอาชีพ (Sector)

สาขาวิชาซีพหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

9. ชื่ออาชีพและรหัสอาชีพอื่นที่หน่วยสมรรถนะนี้สามารถใช้ได้ (ถ้ามี)

N/A

10. ข้อกำหนดหรือกฎระเบียบที่เกี่ยวข้อง (Licensing or Regulation Related) (ถ้ามี)

N/A

11. สมรรถนะย่อยและเกณฑ์การปฏิบัติงาน (Elements and Performance Criteria)

สมรรถนะย่อย (Element)	เกณฑ์ในการปฏิบัติงาน (Performance Criteria)	วิธีการประเมิน (Assessment)
01105.01 เขียนโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ด้วยอุปกรณ์เขียนโปรแกรมที่ติดตั้งจากผู้ผลิต	1.1 ระบุวิธีการใช้อุปกรณ์เขียนโปรแกรม 1.2 ระบุความหมายชุดคำสั่ง (Instruction) ในการสร้างโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ 1.3 เลือกใช้ชุดคำสั่งในการสั่งงานหุ่นยนต์	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน
01105.02 ทดสอบการทำงานของโปรแกรมหุ่นยนต์	1.1 ระบุความถูกต้องของโปรแกรมได้ 1.2 ทดสอบโปรแกรมแบบทีละขั้นตอน (Step) ได้ 1.3 ทดสอบโปรแกรมการทำงานอย่างปลอดภัย	ข้อสอบข้อเขียน การสาธิตการปฏิบัติงาน

12. ความรู้และทักษะก่อนหน้าที่จำเป็น (Pre-requisite Skill & Knowledge)

N/A

13. ทักษะและความรู้ที่ต้องการ (Required Skills and Knowledge)

(ก) ความต้องการด้านทักษะ

- ทักษะการใช้งานอุปกรณ์ควบคุมหุ่นยนต์
- ทักษะการเขียนโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์

(ข) ความต้องการด้านความรู้

- ความรู้ด้านการเลือกใช้ชุดคำสั่งในการสร้างโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์
- ความรู้ด้านการทดสอบโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์

14. หลักฐานที่ต้องการ (Evidence Guide)

(ก.) หลักฐานการปฏิบัติงาน (Performance Evidence)

1. แบบฟอร์มบันทึกภาระงาน
2. ใบบันทึกผลการปฏิบัติงาน
3. ใบรับรองผลงานจากผู้ประกอบการ
4. ใบรับรองการผ่านงาน
5. แฟ้มสะสมผลงาน
6. แบบบันทึกผลการสังเกตการปฏิบัติงาน

(ข.) หลักฐานความรู้ (Knowledge Evidence)

1. เอกสารผลการประเมินจากการสอบข้อเขียน
2. เอกสารรับรองผลการเรียนหรือผลการฝึกอบรม
3. เอกสารการจัดทำคู่มือ
4. เอกสารการสอนงาน
5. หรือเอกสารรับรองอื่นๆที่ออกจากหน่วยงานที่เชื่อถือได้

(ค.) คำแนะนำในการประเมิน

เจ้าหน้าที่ประเมินหลักฐานโดยพิจารณาร่องรอยหลักฐานที่เกี่ยวข้อง ทั้งหลักฐานด้านปฏิบัติงานและหลักฐานความรู้

15. ขอบเขต (Range Statement)

ขอบเขตการประเมินในหน่วยสมรรถนะนี้ แบ่งออกเป็น 2 หัวข้อหน่วยสมรรถนะย่อยแรกกล่าวถึง

การเขียนโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ด้วยอุปกรณ์เขียนโปรแกรมที่ติดตั้งจากผู้ผลิตพร้อมทั้งระบุวิธีการใช้อุปกรณ์เขียนโปรแกรมและบอกความหมายของโครงสร้างโปรแกรมการทำงานหุ่นยนต์และบอกความหมายของชุดคำสั่ง (Instruction) ในการสร้างโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ ส่วนสมรรถนะย่อยต่อมากล่าวถึง การทดสอบการทำงานของโปรแกรมหุ่นยนต์โดยจุดประสงค์เพื่อให้ระบุความถูกต้องของโปรแกรมได้และทดสอบโปรแกรมแบบทีละขั้นตอน (Step) ได้และสามารถทดสอบโปรแกรมการทำงานอย่างปลอดภัยได้

(ก.) คำแนะนำ

1. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุวิธีการใช้งานอุปกรณ์เขียนโปรแกรม ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
2. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุความหมายของโครงสร้างโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์

ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง

3. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุความหมายของชุดคำสั่ง (Instruction) ในการสร้างโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
4. ผู้เข้ารับการประเมินต้องระบุความถูกต้องของโปรแกรมได้ ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
5. ผู้เข้ารับการประเมินต้องทดสอบโปรแกรมแบบทีละขั้นตอน (Step) ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง
6. ผู้เข้ารับการประเมินต้องทดสอบโปรแกรมการทำงานอย่างปลอดภัย ตามสภาพการจำลองหรือเหตุการณ์จำลองได้อย่างถูกต้อง

(ข.) คำอธิบายรายละเอียด

1. ต้องการทักษะความรู้ในการเขียนโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ด้วยอุปกรณ์เขียนโปรแกรมเพื่อที่จะสามารถระบุวิธีการใช้อุปกรณ์เขียนโปรแกรมได้พร้อมทั้งบอกความหมายของโครงสร้างและความหมายชุดคำสั่งได้

2. ต้องการทักษะความรู้ในการทดสอบการทำงานของโปรแกรมหุ่นยนต์เพื่อที่จะระบุความถูกต้องของโปรแกรมได้และสามารถทดสอบโปรแกรมแบบทีละขั้นตอน (Step) และเลือกใช้ความเร็วในการทดสอบโปรแกรมได้อย่างปลอดภัย

16. หน่วยสมรรถนะร่วม (ถ้ามี)

N/A

17. อุตสาหกรรมร่วม/กลุ่มอาชีพร่วม (ถ้ามี)

N/A

18. รายละเอียดกระบวนการและวิธีการประเมิน (Assessment Description and Procedure)

18.1 เครื่องมือประเมิน เขียนโปรแกรมการทำงานของหุ่นยนต์ด้วยอุปกรณ์เขียนโปรแกรมที่ติดตั้งจากผู้ผลิต

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก
2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน

18.2 เครื่องมือประเมิน ทดสอบการทำงานของโปรแกรม

1. แบบทดสอบปรนัย ชนิด 4 ตัวเลือก
2. แบบประเมินผลการสังเกตการณ์จากการจำลองการปฏิบัติงาน