

ภาคผนวก ก

- รายละเอียดของหลักสูตรรายวิชา
- แผนการสอนงานการประลองเรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง
- หัวข้องานการประลอง เรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง
- การวิเคราะห์ความสามารถในการทำงาน เรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง
- การวิเคราะห์ระดับความรู้และทักษะ เรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง
- วัตถุประสงค์เชิงพฤติกรรม

รายละเอียดของหลักสูตรรายวิชา**Existing syllabus**

ชื่อรายวิชา การออกแบบเครื่องจักรกล หน่วยกิต 3 (2-2-5)
รหัสวิชา 5724102 ชั้นปีที่ 3
หลักสูตร วิทยาศาสตร์บัณฑิต เทคโนโลยีอุตสาหกรรมเครื่องกล

สิ่งที่กำหนดไว้ในรายวิชา

กระบวนการออกแบบความเค้น ความเครียด ในส่วนประกอบของเครื่องจักรกลพื้นฐาน การสวมประกอบและพิถีพิถันความเผื่อ การออกแบบองค์ประกอบหลักของเครื่องจักรกล เช่น เพลา คาน ลิเวอร์ เป็นต้น เครื่องกลที่เกี่ยวข้องกับการส่งกำลังเช่น สายพาน โซ่ เฟือง คัปปลิ่ง คลัทช์ เบรก เครื่องยึดที่เป็นเกลียว คีม สลัก สไปลันท์ สปริง แบริ่ง โดยใช้หลักวิชาต่างๆ โดยเฉพาะอย่างยิ่งความแข็งแรงของวัสดุเป็นเกณฑ์ในการกำหนดขนาดและรูปร่าง เพื่อความเหมาะสมในการออกแบบ

แผนการสอน

หัวข้อ : การประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง

เวลา 150 นาที

ครั้งที่	วัตถุประสงค์	ใบเนื้อหา	วิธีการสอน	สื่อการสอน	การประเมินผล
1	1. อธิบายทฤษฎีของเฟืองตรง, เฟืองเฉียง และเฟืองคอกจอก	หน้า 1-31	บรรยาย	ใบเนื้อหา	แบบฝึกหัด และ แบบทดสอบ
	2. หาขนาดของเฟืองตรง, เฟืองเฉียง, เฟืองคอกจอกได้	หน้า 32-37	บรรยาย	ใบเนื้อหา, ชุดประลอง	
	3. หาความเร็วรอบเฟืองตรง, เฟืองเฉียง, เฟืองคอกจอกได้	หน้า 32-37	บรรยาย	ใบเนื้อหา, ชุดประลอง	

ตารางที่ ก-1 หัวข้องานการประลอง เรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง

งาน (Job)	แหล่งข้อมูล				
	A	B	C	D	E
งานประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง					
1. การหาขนาดของเฟืองตรง	X	X	X		
2. การหาความเร็วรอบของเฟืองตรง	X	X	X		
3. การหาขนาดของเฟืองคอกจอก	X	X	X		
4. การหาความเร็วรอบของเฟืองคอกจอก	X	X	X		
5. การหาขนาดของเฟืองเฉียง	X	X	X		
6. การหาความเร็วรอบของเฟืองเฉียง	X	X	X		
แหล่งข้อมูล (Sources)					
A : หลักสูตรรายวิชา (Course Description)					
B : ตำราและเอกสาร (Literatures)					
C : ประสบการณ์ (Experience)					
D : ผู้เชี่ยวชาญ (Experts)					
E : จากการศึกษาดูงาน (Job Observation)					

ตารางที่ ก-2 การวิเคราะห์ความสามารถในการทำงาน เรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง

ความสามารถในการทำงาน	แหล่งข้อมูล				
	A	B	C	D	E
งานประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง					
1. ศึกษาทฤษฎีที่เกี่ยวข้อง	X	X	X		
2. ศึกษาเครื่องมือที่ใช้ในการทดลอง	X	X	X		
3. เตรียมวัสดุ อุปกรณ์ที่จะใช้ในการทดลอง	X	X	X		
4. ทดลองตามขั้นตอน	X	X	X		
5. บันทึกค่าที่ได้จากการทดลอง	X	X	X		
6. ทำความสะอาดและจัดเก็บ	X	X	X		
แหล่งข้อมูล (Sources) A : ประสบการณ์ B : ตำราและเอกสาร C : จากผู้เชี่ยวชาญ D : จากการปฏิบัติ					

ตารางที่ ก-3 การวิเคราะห์ระดับความรู้และทักษะ เรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง

งานย่อย / ลำดับขั้น (Task or Steps)	ความรู้ (Knowledge)	TK			ทักษะ (Skills)	TS			
		R	A	T		I	C	A	
1.ศึกษาทฤษฎีที่เกี่ยวข้อง	1.1 เฟืองตรง		A						
	1.2 เฟืองเฉียง		A						
	1.3 เฟืองคอกจอก		A						
2.ศึกษาเครื่องมือทดลอง	2.1 ชื่อของเครื่องทดลอง	R							
	2.2 ลักษณะรูปร่างของ เครื่องทดลอง	R							
	2.3 หน้าที่การใช้งานของ เครื่องทดลอง	R							
	2.4 ข้อควรระวังในการ ใช้เครื่องทดลอง	R							
	3.เตรียมวัสดุอุปกรณ์ที่ เกี่ยวข้อง	3.1 ชื่อของอุปกรณ์ที่ เกี่ยวข้อง	R						
		3.2 รูปร่างลักษณะของ อุปกรณ์	R						
3.3 หน้าที่ของอุปกรณ์		R							
3.4 ข้อควรระวังในการ ใช้อุปกรณ์		R							
4.ทดลองตามขั้นตอน	4.1 ขั้นตอนการทดลอง	R			การทดลอง		C		
	4.2 ข้อควรระวังในการ ทดลอง	R			ตามขั้นตอน				

TK = ชนิดของการเรียนรู้ (Types of knowledge)

R = การฟื้นคืนความรู้ (Recalled knowledge)

A = การประยุกต์ความรู้ (Applied knowledge)

T = การส่งถ่ายความรู้ (Transferred knowledge)

TS = ชนิดของทักษะ (Types of Physical Skill)

I = ขั้นทำตามแบบ (Imitation)

C = ขั้นทำได้ด้วยความถูกต้อง (Control)

A = ขั้นทำได้ด้วยความชำนาญ (Automatism)

ตารางที่ ก-3 (ต่อ)

งานย่อย / ลำดับขั้น (Task or Steps)	ความรู้ (Knowledge)	TK			ทักษะ (Skills)	TS		
		R	A	T		I	C	A
5.บันทึกค่าที่ได้จากการ ทดลอง	5.1 จดบันทึกค่าที่ได้จาก การทดลอง	R			จดผลการ ทดลอง		C	
6.ทำความสะอาด/ จัดเก็บ	6.1 ทำความสะอาด เครื่องทดลอง	R			การทำความ สะอาดเครื่อง		C	
	6.2 ทำความสะอาด อุปกรณ์ที่เกี่ยวข้อง	R			มือ			
	6.3 จัดเก็บให้เป็น ระเบียบ	R						

TK = ชนิดของการเรียนรู้ (Types of knowledge)

R = การฟื้นคืนความรู้ (Recalled knowledge)

A = การประยุกต์ความรู้ (Applied knowledge)

T = การส่งถ่ายความรู้ (Transferred knowledge)

TS = ชนิดของทักษะ (Types of Physical Skill)

I = ขั้นทำตามแบบ (Imitation)

C = ขั้นทำได้ด้วยความถูกต้อง (Control)

A = ขั้นทำได้ด้วยความชำนาญ (Automatism)

ตารางที่ ก-4 วัตถุประสงค์เชิงพฤติกรรม

ลำดับ	วัตถุประสงค์เชิงพฤติกรรม (Behavioral Objective)	ISL			PSL		
		R	A	T	I	C	A
	การประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง		A				
1.	อธิบายวิธีการหาขนาดของเฟืองตรงได้		A				
2.	อธิบายวิธีการหาความเร็วรอบของเฟืองตรงได้		A				
3.	อธิบายวิธีการหาขนาดของเฟืองเฉียงได้		A				
4.	อธิบายวิธีการหาความเร็วรอบของเฟืองเฉียงได้		A				
5.	อธิบายวิธีการหาขนาดของเฟืองคอกจอกได้		A				
6.	อธิบายวิธีการหาความเร็วรอบของเฟืองคอกจอกได้		A				
7.	บอกชื่อชิ้นส่วนของชุดทดลองได้	R					
8.	บอกขั้นตอนของการใช้ชุดทดลองได้	R					
9.	อธิบายวิธีการประลองตามขั้นตอนได้ถูกต้อง	R					
10.	อธิบายข้อควรระวังในการทดลองได้	R				C	
11.	ทำความสะอาดอุปกรณ์ / เครื่องมือได้ถูกต้อง					C	

ISL = ระดับความรู้ความสามารถทางสติปัญญา (Intellectual Skill Level)

R = การฟื้นคืนความรู้ (Recalled knowledge)

A = การประยุกต์ความรู้ (Applied knowledge)

T = การส่งถ่ายความรู้ (Transferred knowledge)

PSL = ระดับความสามารถทางการใช้กล้ามเนื้อทำงาน (Physical Skill Level)

I = ขั้นทำตามแบบ (Imitation)

C = ขั้นทำได้ด้วยความถูกต้อง (Control)

A = ขั้นทำได้ด้วยความชำนาญ (Automatism)

ภาคผนวก ข

- รายชื่อผู้เชี่ยวชาญ
- หนังสือขอเชิญผู้เชี่ยวชาญประเมินความคิดเห็นที่มีต่อชุดประลอง
- แบบประเมินสำหรับผู้เชี่ยวชาญ

รายชื่อผู้เชี่ยวชาญ

กลุ่มผู้เชี่ยวชาญที่มีประสบการณ์สอนในวิชาออกแบบเครื่องจักรกล หรือประสบการณ์สอนในวิชาปฏิบัติการเครื่องกล

ลำดับที่	ชื่อ - นามสกุล	ตำแหน่ง - ที่ทำงาน
1.	รศ.ดร.วิชัย แหวนเพชร	อธิการบดี มหาวิทยาลัยราชภัฏพระนคร
2.	อาจารย์วีรพล อารวรรณ	คณบดีคณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏพระนคร
3.	อาจารย์ภัทรพล สุวรรณโณม	รองคณบดีคณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏกาญจนบุรี
4.	ดร.ไพยนต์ มังกะโรทัย	คณบดีคณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏกาญจนบุรี
5.	อาจารย์วิรัช จิรเสาวภาคย์	อาจารย์ประจำภาควิชาเครื่องกล คณะครุ ศาสตร์อุตสาหกรรม สจพ.
6.	อาจารย์ปิยะ กรกขจินตนาการ	อาจารย์ประจำภาควิชาเครื่องกล คณะครุ ศาสตร์อุตสาหกรรม สจพ.
7.	อาจารย์อภัยวงศ์ จันทร์ช่างพุด	อาจารย์ประจำภาควิชาเครื่องกล คณะครุ ศาสตร์อุตสาหกรรม สจพ.



ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 ด.พิบูลสงคราม บางซื่อ กรุงเทพฯ 10800

ที่ ศษ 0525.3(1)/ 24

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขอความอนุเคราะห์ตรวจสอบคุณภาพของชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง

เรียน รศ.ดร.วิชัย แหวนเพชร

ด้วยนายไพรัตน์ จันทร์คนธ์ รหัส 45-2018-104-3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา คณะครุศาสตร์
อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประลองการส่ง
กำลังด้วยเฟือง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุราษฎร์ พรหมจันทร์ และ
ผู้ช่วยศาสตราจารย์กร นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในการนี้ นักศึกษามีความประสงค์ใคร่ขอความอนุเคราะห์จากท่าน โปรดตรวจสอบคุณภาพ
ชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟืองพร้อมให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ข้อเสนอแนะ เพื่อประกอบการทำ
วิทยานิพนธ์เรื่องดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาต่อไป

จึงเรียนมาเพื่อโปรดให้ความอนุเคราะห์ด้วย จักเป็นพระคุณยิ่ง

ขอแสดงความนับถือ

(นายจิระศักดิ์ วิตตะ)

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา

ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา

โทร. 02-9132500 ต่อ 3207

FAX 02-587-8261



ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 จ. พญาไท กรุงเทพมหานคร 10800

ที่ ศท 0525 (ค.1) 2550

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขอกวามอนุเคราะห์ตรวจสอบคุณภาพของชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง

เรียน อาจารย์วีรพล อารวรรณ คณบดีคณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏพระนคร

ด้วยนายไพรัตน์ จันทร์รัตน์ รหัส 45-2018 104 3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุวามญูร์ พรหมจันทร์ และ ผู้ช่วยศาสตราจารย์กร นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในกรณี นักศึกษามีความประสงค์ใ้ขอกวามอนุเคราะห์จากท่าน โปรดตรวจสอบคุณภาพชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟืองหรือขอให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ชัดเจนแนะ เพื่อประกอบการทำวิทยานิพนธ์เรื่องดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาต่อไป

จึงเรียนมาเพื่อโปรดให้ท่านตอบกลับด้วย จักเป็นพระคุณยิ่ง

ขอแสดงความนับถือ

นายวีระศักดิ์ วัฒน...

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา

ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา

โทร. 02-9132500 ต่อ 3207

FAX 02-587-8261



ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 ถนนพิบูลสงคราม บางซื่อ กรุงเทพฯ 10800

ที่ ศธ 0๕๒๕ ๖(1) ๒๕๕๐

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขอบขออนุมัติโครงการประกวดผลงานของครูประลองการส่งกำลังด้วยเพลิง

เรียน ดร.ไพฑูริย์ มังคะโรทัย คณบดีคณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏกาญจนบุรี

ด้วยนายไพฑูริย์ มังคะโรทัย รหัส 45-2018-104-3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา คณะครุศาสตร์
อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประลองการส่ง
กำลังด้วยเพลิง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุราษฎร์ พรหมจันทร์ และ
ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในการนี้ นักศึกษามีความประสงค์ขอกขอขออนุมัติโครงการ ขออนุมัติโครงการประกวด
ชุดประลองการส่งกำลังด้วยเพลิงพร้อมให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ข้อเสนอแนะ เพื่อประกอบการทำ
วิทยานิพนธ์เรื่องดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาต่อไป

จึงเรียนมาเพื่อโปรดให้ความอนุเคราะห์ด้วย จัดเป็นพระคุณยิ่ง

ขอแสดงความนับถือ

(นายจักรศักดิ์ วิมลระ)

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา

ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธรรมา

โทร 02-9132500 ต่อ 3207

FAX 02-587-8261



ภาควิชาครุศาสตร์ศรีรังสิต
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 ถ.พิบูลสงคราม บางซื่อ กรุงเทพฯ 10800

ที่ ศท 0525.3(1) ๙,

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขอกวามอนุเคราะห์ตรวจสอบคุณภาพของชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเพลิง

เรียน นายเจริญภัทรพล สุวรรณโณ รองคณบดีคณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม
มหาวิทยาลัยราชภัฏกาญจนบุรี

ด้วยนายไพรัตน์ จันทร์ดี รหัส 45-2018-104-3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์ศรีรังสิต คณะครุศาสตร์
อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประกอบการส่ง
กำลังด้วยเพลิง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุราษฎร์ พรหมจันทร์ และ
ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในการนี้ นักศึกษามีความประสงค์ใคร่ขอกวามอนุเคราะห์จากท่าน โปรดตรวจสอบคุณภาพ
ชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเพลิงพร้อมให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ข้อเสนอแนะ เพื่อประกอบการทำ
วิทยานิพนธ์เรื่องดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาต่อไป

จึงเรียนมาเพื่อโปรดโปรดให้ความอนุเคราะห์ด้วย ด้วยใจพระคุณยิ่ง

ขอแสดงความนับถือ

(นายจรัสศักดิ์ วิฑิตะ)

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์ศรีรังสิต

ภาควิชาครุศาสตร์ศรีรังสิต

โทร. 02-9132500 ต่อ 3207

FAX 02-587-8261



มหาวิทยาลัยศรีนครินทรวิโรฒ
คณะครุศาสตร์ศึกษาศาสตร์
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 ถ.พิบูลสงคราม บางซื่อ กรุงเทพฯ 10800

ที่ ศบ 0525.3(1)ว 29

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขยทวามอนุเคราะห์ตรวจสภา คุณภาพของชุดประลองการส่งกำลังด้วยเพลิง

เรียน อาจารย์ปิยะ วรรณจินดาการ

ด้วยนายไพรัตน์ จิว.รัตน์ รหัส 45-2018-104-3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล คณะครุศาสตร์
อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประลองการส่ง
กำลังด้วยเพลิง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุรารักษ์ พรหมจันทร์ และ
ผู้ช่วยศาสตราจารย์กร นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในกรณีนี้ นักศึกษามีความประสงค์ใ้ขอความอนุเคราะห์จากท่าน โปรดตรวจสอบสภาพ
ชุดประลองการส่งกำลังด้วยเพลิงพร้อมให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ข้อเสนอแนะ เพื่อประกอบการทำ
วิทยานิพนธ์ดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาต่อไป

จึงเรียนมาเพื่อ โปรดให้ความอนุเคราะห์ด้วย จักทำนพระคุณยิ่ง

จากเสนาบดีกรมวัง

นายจักรศักดิ์ ใจเย็น

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล

ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล

โทร. 02-9132500 ต่อ 3207

FAX 02-587-8261



ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 ต.พิบูลสงคราม บางซื่อ กรุงเทพฯ 10800

ที่ ศธ 0525.3(1) ๒๔

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขอกความอนุเคราะห์ตรวจสอบคุณภาพของชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเฟือง

เรียน อาจารย์วิรัช จิรเสาวภาคย์

ด้วยนายไพรัตน์ จันทร์ดี รหัส 45-2018-104-3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเฟือง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุราษฎร์ พรหมจันทร์ และ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ภร นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในการนี้ นักศึกษามีความประสงค์ขอกความอนุเคราะห์จากท่าน โปรดตรวจสอบคุณภาพชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเฟืองพร้อมให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ข้อเสนอแนะ เพื่อประกอบการทำวิทยานิพนธ์เรื่องดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาคือไป

จึงเรียนมาเพื่อโปรดให้ความอนุเคราะห์ด้วย จักเป็นพระคุณยิ่ง

ขอแสดงความนับถือ

นายจรัสเกียรติ์ โสภณ

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล

ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล

โทร 02-9132500 ต่อ ๖207

FAX 02-587 8261

ที่ ศธ 0525 3(1) 35



ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
1518 อ.พิบูลสงคราม บางเขน กรุงเทพฯ 10800

21 มีนาคม 2550

เรื่อง ขอความอนุเคราะห์ตรวจสอบคุณภาพของชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเฟือง

เรียน อาจารย์อภัยวงศ์ จันทร์ช่างพูด

ด้วยนายไพรัตน์ จันทร์คม รหัส 45-2018-104-3 นักศึกษาระดับปริญญาโท หลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาเครื่องกล ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรมได้รับอนุมัติให้จัดทำวิทยานิพนธ์ เรื่อง "การสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประกอบเครื่องส่งกำลังด้วยเฟือง" โดยมีคณะกรรมการที่ปรึกษาคือ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุราษฎร์ พรหมจันทร์ และ ผู้ช่วยศาสตราจารย์กร นนทะสร เป็นที่ปรึกษา

ในกรณี นักศึกษามีความประสงค์ใคร่ขอความอนุเคราะห์จากท่าน โปรดตรวจสอบคุณภาพชุดประกอบการส่งกำลังด้วยเฟืองหรือให้ความคิดเห็น และขอคำแนะนำ ข้อเสนอแนะ เพื่อประกอบการทำวิทยานิพนธ์เรื่องดังกล่าว ทั้งนี้เพื่อประโยชน์สูงสุดทางการศึกษาคือไป

จึงเรียนมาเพื่อโปรดให้ความอนุเคราะห์ด้วย จักเป็นพระคุณยิ่ง

ขอแสดงความนับถือ

นายเจษฎ์ศักดิ์ วัฒนละ

หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล

ภาควิชาครุศาสตร์ศรีธองกล

โทร 02-9132500 ต่อ 3207

FAX 02-587-8261

แบบประเมินผู้เชี่ยวชาญ

แบบประเมินชุดนี้ เป็นแบบสอบถามความคิดเห็นของผู้เชี่ยวชาญต่อการสร้างและหาประสิทธิภาพชุดประลอง เรื่อง การส่งกำลังด้วยเฟือง

คำชี้แจง

1. แบบสอบถามมีทั้งหมด 3 ตอน

ตอนที่ 1 แบบสอบถามประวัติผู้เชี่ยวชาญ

ตอนที่ 2 แบบสอบถามความคิดเห็นของผู้เชี่ยวชาญที่มีต่อการสร้างและประสิทธิภาพชุดประลอง เรื่อง การส่งกำลังด้วยเฟือง

ตอนที่ 3 ความคิดเห็นและข้อเสนอแนะอื่นๆ

ขอขอบพระคุณเป็นอย่างสูง

(นายไพรัตน์ จันทรัตน์)

นักศึกษาปริญญาโท

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

ตอนที่ 2 แบบสอบถามความคิดเห็นของผู้เชี่ยวชาญที่มีต่อการสร้างและประสิทธิภาพชุดประลอง เรื่อง การส่งกำลังด้วยเฟือง

คำชี้แจง

ขอให้ท่านแสดงความคิดเห็นสอดคล้องของท่าน ในฐานะผู้เชี่ยวชาญ ที่มีต่อการสร้าง และประสิทธิภาพชุดประลอง เรื่อง การส่งกำลังด้วยเฟือง โดยทำเครื่องหมาย / ลงในช่องหนึ่ง ช่องใดทางขวามือที่ตรงกับระดับความคิดเห็นของท่านมากที่สุด โดยแบ่งเป็น 3 ด้าน คือ

1. ด้านการออกแบบชุดทดลอง
2. ด้านการทดลอง
3. ด้านคุณภาพชุดทดลอง

ข้อกำหนด ระดับความคิดเห็นมีเกณฑ์ดังนี้

+1	หมายถึง	เห็นด้วยว่าชุดประลองสามารถวัดได้ตรงตามจุดประเมิน
0	หมายถึง	ไม่แน่ใจว่าชุดประลองสามารถวัดได้ตรงตามจุดประเมิน
-1	หมายถึง	เห็นด้วยว่า ชุดประลองไม่สามารถวัดได้ตรงตามจุดประเมิน

ตอนที่ 1 แบบสอบถามประวัติผู้เชี่ยวชาญ

คำชี้แจง ขอความกรุณากรอกประวัติส่วนตัวของผู้เชี่ยวชาญเพื่อประกอบในการวิจัย

1.1 ชื่อ – นามสกุล..... อายุ.....ปี

1.2 การศึกษาสูงสุด.....

1.3 สาขาวิชา.....

.....

1.4 ประสบการณ์ทำงาน / ประสบการณ์สอน ปี

1.5 ประสบการณ์ในการทำงาน / การสอนเชี่ยวชาญทางด้าน.....

.....

1.6 ตำแหน่งงานปัจจุบัน.....

.....

1.7 สถานที่ทำงาน.....

.....

1.8 เบอร์โทรศัพท์.....



ตอนที่ 2 แบบประเมินความคิดเห็นผู้เชี่ยวชาญด้านคุณภาพต่อชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง

ข้อที่	ข้อคำถามแสดงความคิดเห็น	ระดับความคิดเห็น			IOC
		+1	0	-1	
ด้านการออกแบบชุดประลอง					
1.	ขนาดของชุดประลองมีความเหมาะสม				
2.	การจัดตำแหน่งต่างๆของอุปกรณ์มีความเหมาะสม				
3.	โครงสร้างชุดประลองมีความแข็งแรงทนทาน				
4.	การเลือกวัสดุมีความเหมาะสม				
5.	ชุดประลองมีลักษณะใกล้เคียงกับงานจริงทางอุตสาหกรรม				
6.	การออกแบบรูปร่างชุดประลอง				
7.	ชุดประลองมีความปลอดภัยในการปฏิบัติการทดลอง				
8.	ชุดประลองมีความสะดวกต่อการประลอง				
9.	ความสะดวกในการเคลื่อนย้ายชุดประลอง				
10.	ชุดประลองก่อให้เกิดแรงจูงใจในการเรียน				
11.	เสริมสร้างให้ผู้เรียนเกิดทักษะในการเรียนรู้				
12.	ชุดประลองง่ายต่อการซ่อมแซมและบำรุงรักษา				
ค่าบรรรชนีความสอดคล้องเฉลี่ยรวม					

ข้อที่	ข้อคำถามแสดงความคิดเห็น	ระดับความคิดเห็น			IOC
		+1	0	-1	
ด้านการทดลอง					
1.	ขั้นตอนการทดลองมีความเหมาะสมเข้าใจง่าย				
2.	คู่มือประกอบการทดลองมีความเหมาะสมชัดเจน				
3.	ใบประลองมีเนื้อหาเหมาะสมสอดคล้องและเข้าใจง่าย				
4.	การทดลองมีความคล่องตัวในการปฏิบัติการทดลอง				
5.	ตารางการบันทึกผลการทดลองง่ายและชัดเจน				
ค่าบรรรชนีความสอดคล้องเฉลี่ยรวม					

ข้อที่	ข้อความแสดงความคิดเห็น	ระดับความคิดเห็น			IOC
		+1	0	-1	
ด้านคุณภาพชุดประลอง		+1	0	-1	
1.	ผลการทดลองมีความสอดคล้องกับผลทางทฤษฎี				
2.	ชุดประลองช่วยให้เกิดการเรียนรู้ตรงตามวัตถุประสงค์				

ตอนที่ 3 ความคิดเห็นและข้อเสนอแนะอื่น ๆ

คำชี้แจง โปรดแสดงความคิดเห็นและข้อเสนอแนะอื่น ๆ

3.1 ความคิดเห็นทางการออกแบบชุดประลอง.....

.....

ข้อเสนอแนะ.....

.....

3.2 ความคิดเห็นทางการทดลอง.....

.....

ข้อเสนอแนะ.....

.....

3.3 ความคิดเห็นทางด้านผลการทดลอง.....

.....

ข้อเสนอแนะ.....

.....

3.4 ความคิดเห็นอื่น ๆ เกี่ยวกับชุดประลอง.....

.....

ลงชื่อ..... ผู้ประเมิน

(.....)

...../...../.....

ตารางที่ ข-1 แสดงคะแนนจากการใช้ชุดประลองสอนและแบบฝึกหัด

คนที่	แบบฝึกหัดที่ 1 (คะแนนเต็ม 10)	แบบฝึกหัดที่ 1 (คะแนนเต็ม 10)	แบบฝึกหัดที่ 1 (คะแนนเต็ม 10)	แบบทดสอบ
1	7	8	8	17
2	8	8	9	16
3	8	7	9	18
4	8	9	9	18
5	7	8	8	17
6	10	10	7	18
7	9	10	8	18
8	8	7	7	20
9	8	7	9	17
10	8	8	9	16
11	7	8	8	18
12	8	10	8	17
13	9	7	7	16
14	9	8	10	18
15	10	8	8	16
16	10	9	9	18
17	8	7	9	16
18	9	8	10	17
19	9	8	8	17
20	8	10	10	17
Σx	168	155	170	345
\bar{X}	8.40	7.75	8.50	17.25
ร้อยละ	84	77.5	85	86.2

สรุป -

แบบฝึกหัดเฉลี่ยร้อยละ 82.10 แบบทดสอบเฉลี่ยร้อยละ 86.20

ตารางที่ ข-2 ผลการวิเคราะห์แบบประเมินของผู้เชี่ยวชาญด้านการออกแบบชุดประลอง

ข้อที่	ข้อคำถามแสดงความคิดเห็น	ระดับความ คิดเห็น			IOC
		+1	0	-1	
ด้านการออกแบบชุดประลอง		+1	0	-1	
1.	ขนาดของชุดประลองมีความเหมาะสม	7	0	0	1.00
2.	การจัดตำแหน่งต่างๆของอุปกรณ์มีความเหมาะสม	7	0	0	1.00
3.	โครงสร้างชุดประลองมีความแข็งแรงทนทาน	7	0	0	1.00
4.	การเลือกวัสดุมีความเหมาะสม	7	0	0	1.00
5.	ชุดประลองมีลักษณะใกล้เคียงกับงานจริงทางอุตสาหกรรม	5	2	0	0.71
6.	การออกแบบรูปร่างชุดประลอง	6	1	0	0.85
7.	ชุดประลองมีความปลอดภัยในการปฏิบัติการทดลอง	6	1	0	0.85
8.	ชุดประลองมีความสะดวกต่อการประลอง	7	0	0	1.00
9.	ความสะดวกในการเคลื่อนย้ายชุดประลอง	7	0	0	1.00
10.	ชุดประลองก่อให้เกิดแรงจูงใจในการเรียน	6	1	0	0.85
11.	เสริมสร้างให้ผู้เรียนเกิดทักษะในการเรียนรู้	6	1	0	0.85
12.	ชุดประลองง่ายต่อการซ่อมแซมและบำรุงรักษา	7	0	0	1.00
ค่าเฉลี่ยความสอดคล้องเฉลี่ยรวม					0.925

ตารางที่ ข-3 ผลการวิเคราะห์ การประเมินระดับความคิดเห็นของผู้เชี่ยวชาญต่อชุดประลอง

ข้อที่	ข้อคำถามแสดงความคิดเห็น	ระดับความ คิดเห็น			IOC
		+1	0	-1	
ด้านการทดลอง		+1	0	-1	
1.	ขั้นตอนการทดลองมีความเหมาะสมเข้าใจง่าย	7	0	0	1.00
2.	คู่มือประกอบการทดลองมีความเหมาะสมชัดเจน	6	1	0	0.85
3.	ใบประลองมีเนื้อหาเหมาะสมสอดคล้องและเข้าใจง่าย	6	1	0	0.85
4.	การทดลองมีความคล่องตัวในการปฏิบัติการทดลอง	7	0	0	1.00
5.	ตารางการบันทึกผลการทดลองง่ายและชัดเจน	7	0	0	1.00
ค่าเฉลี่ยความสอดคล้องเฉลี่ยรวม					0.940

ตารางที่ ข-4 ผลการวิเคราะห์ การประเมินระดับความคิดเห็นของผู้เชี่ยวชาญต่อชุดประลอง
ด้านคุณภาพ

ข้อที่	ข้อความแสดงความคิดเห็น	ระดับความคิดเห็น			IOC
		+1	0	-1	
ด้านคุณภาพชุดประลอง		+1	0	-1	
1.	ผลการทดลองมีความสอดคล้องกับผลทางทฤษฎี	7	0	0	1.00
2.	ชุดประลองช่วยให้เกิดการเรียนรู้ตรงตามวัตถุประสงค์	5	2	0	0.71
ค่าเฉลี่ยความสอดคล้องเฉลี่ยรวม					0.855

ตารางที่ ข-5 ผลวิเคราะห์แบบประเมินของผู้เชี่ยวชาญ ทั้ง 3 ด้าน

รายการ	แบบประเมิน	ดัชนีความสอดคล้อง (IOC)
1.	ด้านการออกแบบชุดประลอง	0.925
2.	ด้านการประลอง	0.940
3.	ด้านคุณภาพชุดประลอง	0.855
ระดับค่าเฉลี่ยรวม		0.906

ภาคผนวก ก

- ใบเนื้อหาทฤษฎีเกี่ยวกับเฟือง
- ใบประลอง
- ใบทดสอบ
- คู่มือการใช้ชุดประลองการส่งกำลังด้วยเฟือง

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 1
เรื่อง เพือง	
<p>เพือง (GEARS)</p> <p>เพืองเป็นชิ้นส่วนเครื่องกลที่สามารถส่งกำลังได้โดยไม่สิ้นเปลือง ทั้งนี้เนื่องจากใช้ซี่ฟันเป็นตัวส่งผ่านการเคลื่อนที่แบบสัมผัสตรงระหว่างตัวขับกับตัวตาม นอกจากนี้ยังสามารถทำให้เกิดความเร็วเชิงมุมคงที่และการสัมผัสที่ผิวเป็นแบบ Rolling Contact ด้วยการออกแบบให้ซี่ฟันมีลักษณะโค้ง จากคุณสมบัติพิเศษข้างต้นของเพือง จึงถูกนำไปใช้ในงานส่งกำลังทางกลมากมาย เพื่อให้เหมาะสมกับลักษณะงานต่างๆ เพืองจึงถูกพัฒนาให้มีรูปร่างลักษณะที่แตกต่างกันตามความเหมาะสมในงานนั้นๆ ถึงแม้เพืองแต่ละชนิดจะมีลักษณะแตกต่างกันก็ตาม แต่ก็ยังคงมีเอกลักษณ์เฉพาะของเพือง ดังนี้</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ส่งกำลังโดยใช้ฟัน 2. ผิวฟันเพืองสัมผัสกันแบบ Rolling Contact 3. ให้อัตราส่วนความเร็วเชิงมุมคงที่ <p>เพืองเป็นตัวส่งกำลังที่แข็งแรงที่สุดมีอัตราทดที่แน่นอนที่สุด และให้ประสิทธิภาพการส่งกำลังสูงสุด การส่งกำลังระหว่างเพลา นอกเหนือจากสายพานและโซ่แล้ว ยังมีวิธีการส่งกำลังอีกวิธีหนึ่งก็คือเพือง เพืองจัดว่าเป็นระบบส่งกำลังที่แข็งแรงและทนทานที่สุด และจะพบเห็นมากในระบบส่งกำลังของรถยนต์ ไม่ว่าจะเป็นเกียร์เปลี่ยนความเร็วเพืองทำรถยนต์ ตลอดจนเครื่องมือกลต่างๆ เช่นเครื่องกลึง เครื่องกัด เครื่องตัด ไซ เครื่องเจาะลึ้นแล้วแต่ใช้เพืองเป็นส่วนประกอบในการส่งกำลังทั้งสิ้น นอกจากนี้ เครื่องจักรขนาดใหญ่ใช้งานหนักต่างก็ใช้เพืองส่งกำลังเช่นเดียวกันเพราะมีข้อดีหลายอย่างคือ</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. อัตราทดคงที่แน่นอน ไม่มีการลื่นไถล (Slip) 2. สามารถใช้งานที่อัตราทดสูงๆ ได้ 3. มีความแข็งแรงทนทานสูง 4. สามารถใช้กับงานที่มีอุณหภูมิสูงได้ 5. สมรรถนะประสิทธิภาพในการส่งกำลังสูงกว่าชนิดอื่นๆ <p>ส่วนข้อเสียของเพือง ก็มีเช่นกันคือ</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ความยุ่งยากในการออกแบบเพือง อัตราทดและการกัดเพืองให้ได้ตามที่กำหนด 	

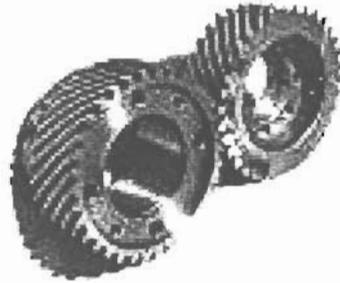
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 2
เรื่อง เฟือง	
<p>2. ราคาแพงกว่าการส่งกำลังด้วยวิธีอื่น</p> <p>3. เสียค่าใช้จ่ายในการติดตั้ง และบำรุงรักษามากกว่า</p> <p>4. ถ้าระยะห่างระหว่างเพลากับเพลาคามีระยะห่างมาก ก็จะทำให้ขนาดเฟืองส่งกำลังมีขนาดใหญ่มากเช่นกัน</p> <p>ดังนั้นการส่งกำลังด้วยเฟืองจึงเหมาะกับการส่งกำลังขนาดใหญ่ใช้งานหนักหรืองานที่มีความเร็วสูงๆ ขณะเดียวกันการส่งกำลังด้วยเฟืองก็มีราคาแพงและจะมีราคาแพงยิ่งขึ้นถ้าเป็นเฟืองที่ต้องการความละเอียดและความถูกต้องแม่นยำสูง ฉะนั้นสิ่งที่สำคัญก็คือการกำหนดค่าพิถีพิถันเพื่อที่เหมาะสมกับการใช้งาน โดยเฉพาะอย่างยิ่งเฟืองที่ใช้ในงานเครื่องมือวัด และเครื่องคอมพิวเตอร์จะต้องมีอัตราทดความเร็วที่จะต้องเที่ยงตรงสูงจึงทำให้เฟืองเหล่านี้มีราคาค่อนข้างสูง ส่วนเฟืองที่ใช้ส่งกำลังความเร็วต่ำการใช้งานไม่สำคัญมากนัก เช่น เฟืองเปิด การกัดทำเฟือง อาจจะมีคุณภาพมาตรฐานต่ำจะทำให้ราคาไม่สูงมากนัก แต่ก็ถือว่ามีราคาสูงกว่าการส่งกำลังด้วยอุปกรณ์ชนิดอื่น สำหรับรูปแบบของฟันเฟืองขนาดและคุณภาพที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมจะกำหนดตามมาตรฐานของสมาคมผู้ผลิตเฟืองแห่งประเทศสหรัฐอเมริกา (American Gear Manufacturers Association; AGMA)</p> <p>1.1 ลักษณะการส่งกำลังของเฟือง</p> <p>เป็นการพัฒนามาจากการใช้ล้อเสียดทาน โดยการสร้างรูปแบบฟันเฟืองขึ้นที่ผิวของล้อเสียดทาน ซึ่งฟันของล้อหนึ่งสามารถที่จะขบกันเข้าร่องฟันของล้ออีกตัวหนึ่งได้ ในกรณีนี้จำเป็นที่เพลาทิ้งสองจะหมุนส่งกำลังใกล้เคียงกันมากๆ เพื่อให้ฟันเฟืองขบกันได้ อย่างไรก็ตามการส่งกำลังขบด้วยวิธีการนี้จะกำจัดคาร์บอนไถล ขณะส่งกำลังขบได้ และยังทำให้อัตราความเร็วอยู่ในพิสัยที่คงที่อีกด้วย</p>	

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 3

เรื่อง เฟือง

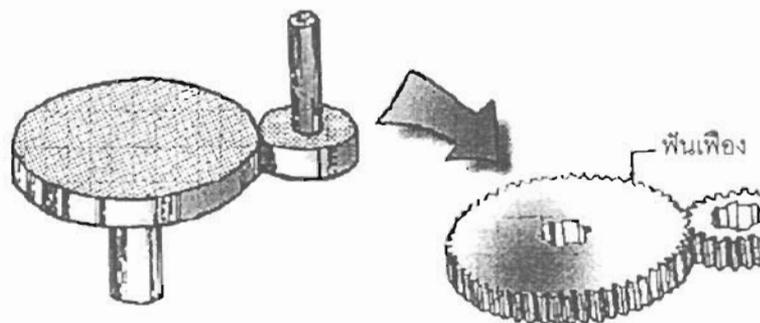


ภาพที่ 1-1 การส่งกำลังขับเคลื่อนของล้อฟัน 2 ตัว

จากรูปแบบของฟันตามความคิดนี้ได้นำมาดัดแปลงให้มีรูปร่างของฟันที่มีความโค้งได้ถูกต้อง และให้มีประสิทธิภาพในการทำงานมากขึ้น รวมทั้งมีลักษณะการส่งกำลังขับเคลื่อนที่ราบเรียบอีกด้วย

1.2 หลักการของเฟือง

การถ่ายทอดการหมุนจากต้นกำลังนั้น ทำได้หลายวิธี เช่น ด้วยการใช้สายพาน โซ่ ล้อความฝืด เป็นต้น ล้อความฝืดก็คือ ล้อสองล้อที่ถูกกดให้ติดกัน เมื่อล้อหนึ่งหมุน หรือเป็นล้อขับเคลื่อนก็จะทำให้อีกล้อหนึ่งหมุนตาม เพราะผิวหน้าของล้อทั้งสองเกิดความฝืด เนื่องจากการสัมผัส แต่ถ้าหากมีภาระมากๆ เช่น มีการส่งกำลังสูงๆ จะทำให้เกิดการลื่นไถล การส่งกำลังจึงไม่แม่นยำ เพื่อที่จะแก้ไขข้อเสียเหล่านี้จึงได้มีการนำเอาฟันเฟืองมาติดไว้ที่ผิวของล้อโดยรอบล้อ จึงมีลักษณะเป็นล้อฟันเฟือง ซึ่งต่อๆ มาเราจึงเรียกว่า "เฟือง" ซึ่งเป็นชิ้นส่วนที่สามารถส่งกำลังหรือถ่ายทอดการหมุนได้แม่นยำเที่ยงตรง และไม่มีการลื่นไถล ดังภาพที่ 1-2



ภาพที่ 1-2 หลักการของเฟือง

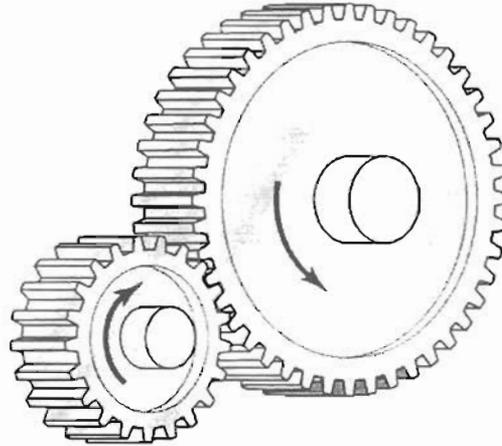
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 4
เรื่อง เฟือง	
<p>1.3 ชนิดของฟันเฟือง</p> <p>เฟืองที่นำมาใช้ในการส่งกำลังของเครื่องจักรในโรงงานอุตสาหกรรมมีอยู่ด้วยกันหลายชนิด ซึ่งแต่ละชนิดนั้นถูกนำไปใช้งานตามลักษณะของงานแตกต่างกัน แต่ที่นิยมใช้เป็นส่วนมากก็คือ เฟืองตรง เฟืองเฉียง เฟืองคอกจอก เฟืองหนอนและเฟืองสะพาน</p> <p>โดยในส่วนของเนื้อหานี้จะเป็นเนื้อหาความรู้ในเรื่องการส่งกำลังด้วยเฟือง โดยมีเฟืองชนิดต่างๆ คือ 1. เฟืองตรง 2. เฟืองเฉียง 3. เฟืองคอกจอก</p> <p>1.3.1 เฟืองตรง (Spur Gear)</p> <p>เป็นเฟืองที่ใช้ส่งกำลังระหว่างเพลาสองเพลาที่ขนานกันของฟันเฟืองชนิดนี้มีลักษณะตรงและขนานกับตัวของมันเอง เมื่อเฟืองสองตัวมีขนาดแตกต่างกันจับกัน เฟืองตัวใหญ่เรียกว่าเกียร์ เฟืองตัวเล็กเรียกว่า ฟิเนียน เฟืองตรงจะใช้กำลังขับสำหรับงานที่ต้องการความเร็วจับที่ไม่มากนัก</p> <p>ในการส่งกำลังด้วยเฟืองตรงนี้ สิ่งที่น่าสังเกตคือ เพลาของชุดเฟืองที่ขบกันก็คือเพลาของเฟืองตามและเพลาของเฟืองขับนั้น จะต้องขนานกันและอยู่ในแนวศูนย์เดียวกัน ไม่ว่าจะขนาดของเฟืองนั้นจะมีขนาดเล็กหรือขนาดใหญ่ก็ตาม ลักษณะของฟันเฟืองจะถูกขึ้นรูปเป็นระบบ DP (Diameter Pitch) หรือระบบ m (Module) ที่นิยมใช้กันมากในปัจจุบันนี้ เฟืองที่จะขบกันได้จะต้องเป็นระบบเดียวกัน คือ DP หรือ m เท่านั้น เนื่องจากการคำนวณหาค่าโมดูล $m = d_o/z$ ส่วนการคำนวณหาค่า $DP = d_o/z$ เป็นส่วนกลับของค่าจำนวนฟันเฟืองและวงกลมทิตซ์ที่ใช้คำนวณ ทิศทางของการหมุนส่งกำลังจะกระทำได้ทั้งสองทิศทาง คือ ตามเข็มนาฬิกาและทวนเข็มนาฬิกา</p>	

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 5

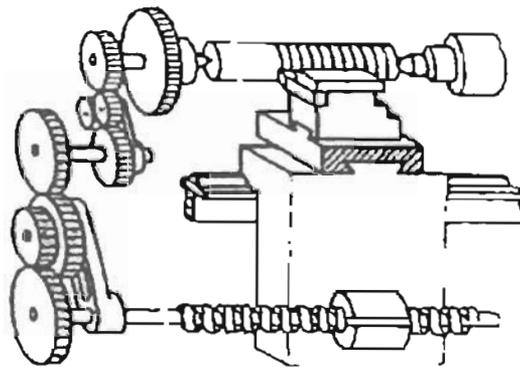
เรื่อง เฟือง



ภาพที่ 1-3 เฟืองตรง

ลักษณะของการใช้งานเฟืองตรง

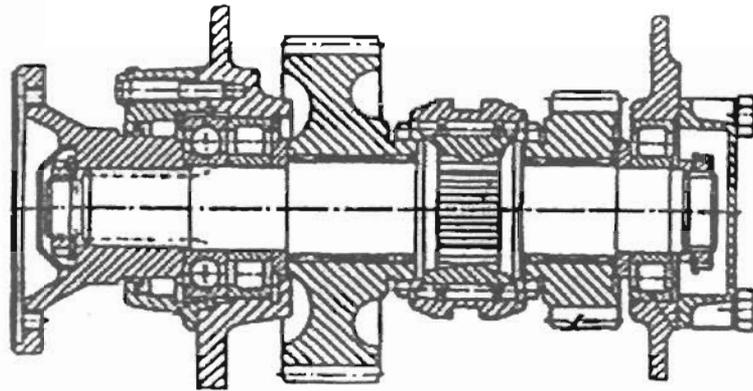
ชุดเฟืองทดที่เครื่องกลึงไว้สำหรับเปลี่ยนความเร็วรอบของเพลางานเพื่อให้เกิดความเร็ว
ตัดที่เหมาะสมในการตัดเฉือนชิ้นงาน



ภาพที่ 1-4 ชุดเฟืองทดบนเครื่องกลึง

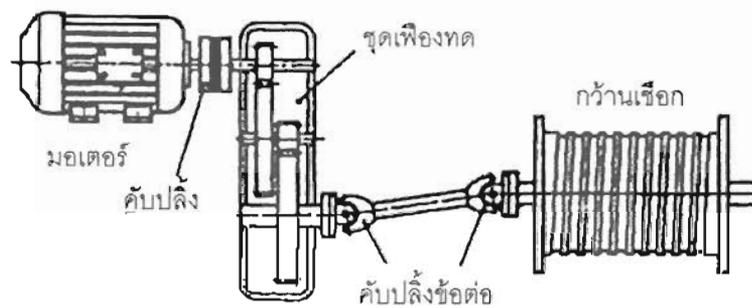
ชุดเฟืองทดที่เกียร์รถยนต์ไว้สำหรับเปลี่ยนความเร็วรอบของเพลากลาง เพื่อให้เหมาะสม
กับแรงบิดและความเร็วในการขับรถ ดังภาพที่ 1-5

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 6
เรื่อง เฟือง	



ภาพที่ 1-5 ชุดเฟืองทดเกียร์รถยนต์

ชุดเฟืองทดทั่วไปไว้สำหรับลดความเร็วของชุดต้นกำลัง เช่น มอเตอร์ให้เหมาะสมกับกำลังของงาน เช่น ปั๊มน้ำ รอก เป็นต้น



ภาพที่ 1-6 ชุดเฟืองทดความเร็วของชุดต้นกำลัง

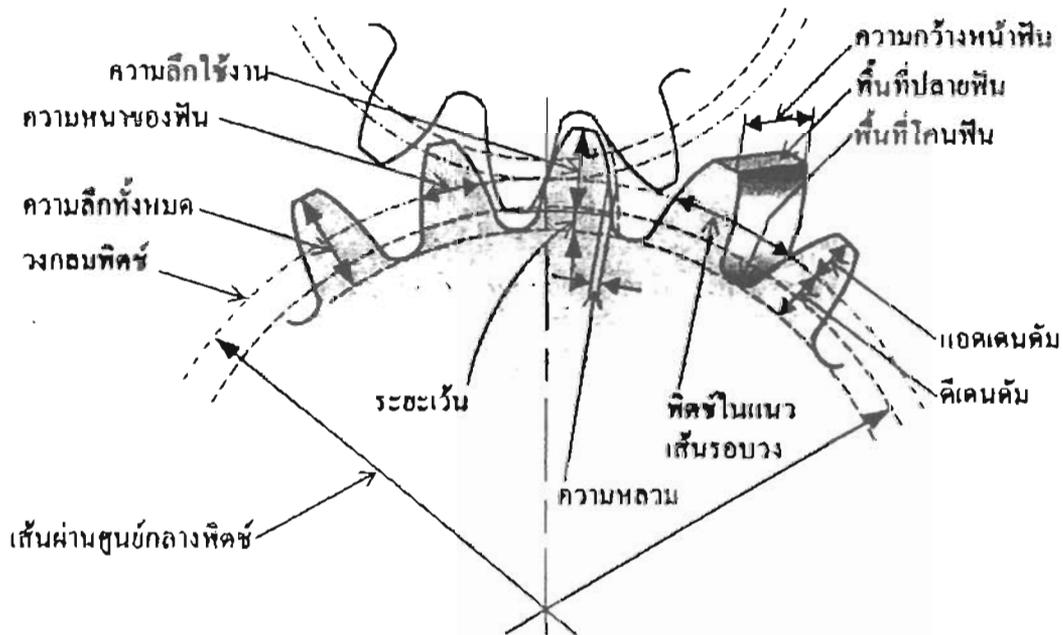
ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

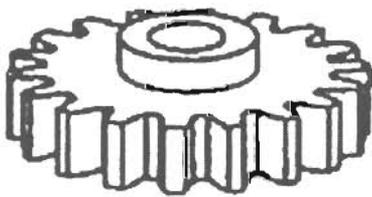
หน้า 7

เรื่อง เฟือง

องค์ประกอบของเฟืองตรง

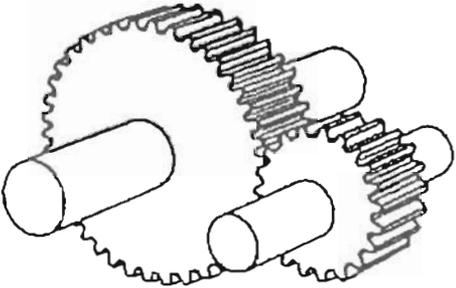
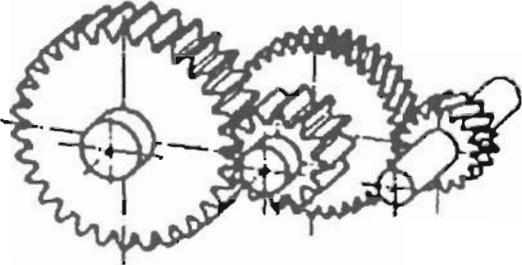


ภาพที่ 1-7 องค์ประกอบของเฟือง



ภาพที่ 1-8 รูปร่างของเฟือง

เฟือง คือ ชิ้นส่วนเครื่องกลที่มีซี่ฟันอยู่รอบตัว ในแนวรอบทรงกระบอก เมื่อทำงานลำตัวจะหมุน และใช้ซี่ฟันเป็นส่วนส่งผ่านแรงหรือกำลังเข้าสู่ เฟืองอีกตัวที่มาสัมผัส

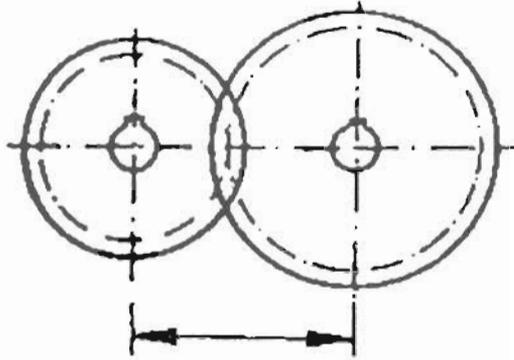
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 8
เรื่อง เฟือง	
	<p>ฟันเฟือง มีหน้าที่ส่งผ่านกำลังหรือการเคลื่อนที่ให้กับฟันเฟืองตัวตามหรือรับการเคลื่อนที่จากฟันเฟืองตรงขับ โดยการส่งผ่านกำลังอย่างต่อเนื่องระหว่างฟันเฟืองต่างๆ รอบตัวขับและตัวตาม</p>
<p>ภาพที่ 1-9 ฟันเฟือง</p> 	<p>คู่เฟือง ประกอบด้วยเฟือง 2 ตัว ที่มีการหมุนรอบเพลางานด้วยอัตราส่วนความเร็วเชิงมุมคงที่ โดยมีตัวหนึ่งเป็นตัวขับและอีกตัวหนึ่งเป็นตัวตาม ดังนั้นการส่งกำลังจะเกิดขึ้นต้องประกอบด้วยเฟืองอย่างน้อย 2 ตัว</p>
<p>ภาพที่ 1-10 คู่เฟือง</p> 	<p>ชุดเฟือง ประกอบด้วยเฟืองตั้งแต่ 2 คู่ขึ้นไป ส่งผ่านกำลังอย่างต่อเนื่องถึงกันทั้งชุด</p>
<p>ภาพที่ 1-11 ชุดเฟือง</p>	

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

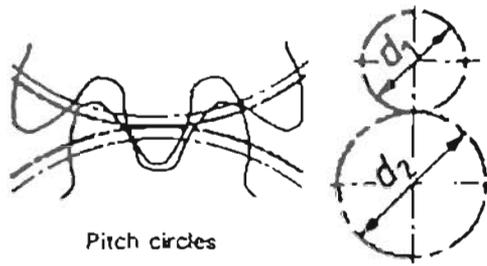
หน้า 9

เรื่อง เพื่อง



ภาพที่ 1-12 ระยะศูนย์กลางเพื่อง

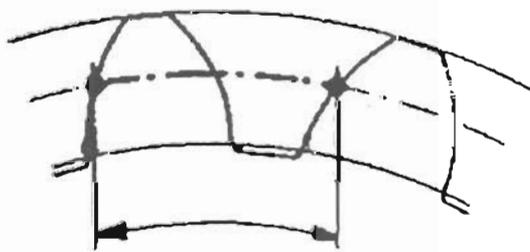
ระยะศูนย์กลางเพื่อง คือระยะห่างระหว่างศูนย์กลางของเพื่องหรือเพลาคู่จับกับศูนย์กลางของเพื่องหรือเพลาคู่ตาม



Pitch circles

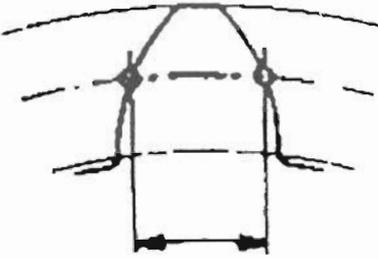
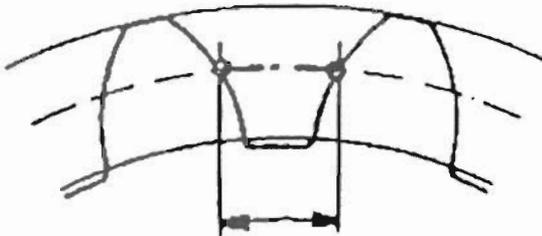
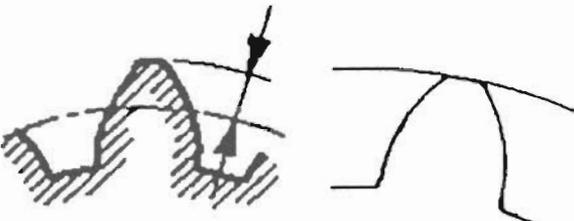
ภาพที่ 1-13 วงกลมพิตซ์

วงกลมพิตซ์ เป็นวงกลมหลักของเพื่องที่ใช้เป็นเส้นอ้างอิงจากระยะต่างๆ ของเพื่อง เส้นผ่าศูนย์กลางพิตซ์เป็นระยะที่วัดจากวงกลมพิตซ์ด้านหนึ่งถึงอีกด้านตรงข้ามโดยผ่านจุดศูนย์กลาง



ภาพที่ 1-14 เซอร์คิวล่าพิตซ์

เซอร์คิวล่าพิตซ์ เป็นระยะทางที่วัดโดยส่วนโค้งวงกลมพิตซ์จากจุดหนึ่งบนพื้นเพื่องไปยังอีกจุดหนึ่งที่ตำแหน่งเดียวกันของเพื่องถัดไป

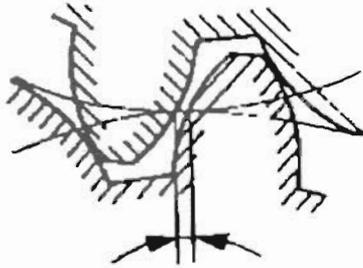
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 10
เรื่อง เฝือก	
	<p>ความกว้างฟลัน เป็นระยะที่วัดเป็นส่วนโค้งวงกลมพิศจากข้างหนึ่งถึงฟลันถึงอีกข้างหนึ่งของฟลันเดียวกัน</p>
<p>ภาพที่ 1-15 ความกว้างฟลัน</p>	
	<p>ความกว้างช่องว่างฟลัน เป็นระยะทางช่องว่างที่วัดบนส่วนโค้งวงกลมพิศจากด้านข้างของฟลันที่อยู่ติดกัน</p>
<p>ภาพที่ 1-16 ความกว้างช่องว่างฟลัน</p>	
	<p>แอดเคนดัม ระยะทางช่วงสูงบนของฟลันเฟืองที่วัดระหว่างวงกลมพิศถึงยอดฟลัน วงกลมยอดฟลันคือวงกลมที่มีรัศมีอยู่ที่ยอดฟลัน</p>
<p>ภาพที่ 1-17 แอดเคนดัม</p>	
	<p>คิเคนดัม เป็นระยะทางช่วงสูงล่างของฟลันเฟืองที่วัดระหว่างวงกลมพิศถึงโคนฟลัน วงกลมโคนฟลันคือวงกลมที่มีรัศมีอยู่ที่โคนฟลัน</p>
<p>ภาพที่ 1-18 คิเคนดัม</p>	

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

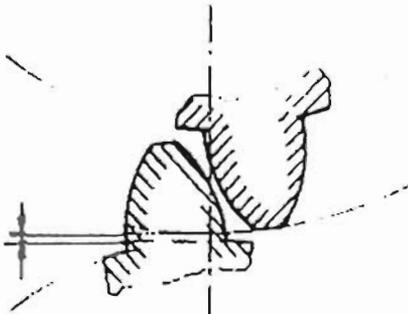
หน้า 11

เรื่อง เพื่อง



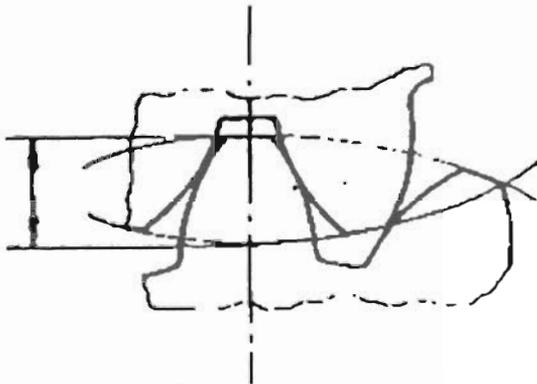
ภาพที่ 1-19 แบริคแล็ช

แบริคแล็ช เป็นระยะห่างของพื้นเพื่องคว่ำจับและเพื่องตามรัศมีส่วนโค้งของวงกลมพิคซ์ในขณะที่เพื่องทั้ง 2 ขบกัน โดยให้ด้านหนึ่งของเพื่องชิดกัน



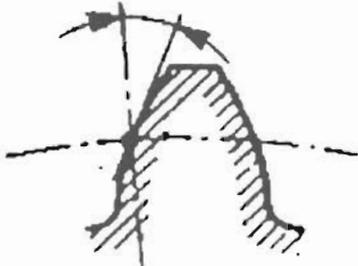
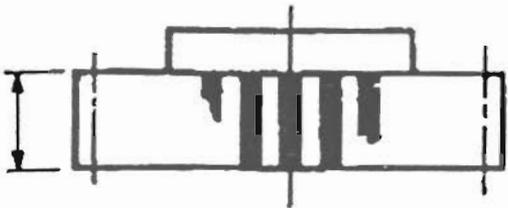
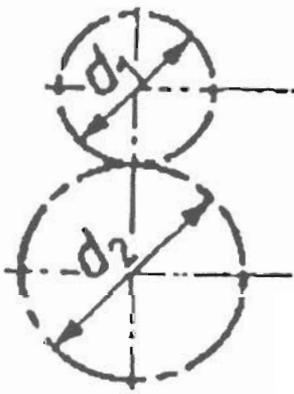
ภาพที่ 1-20 เกรียร์รันซ์

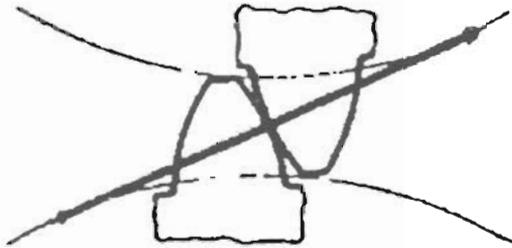
เกรียร์รันซ์ เป็นช่องว่างระหว่างวงกลมยอดพื้นกับวงกลมโคนพื้นของคู่เพื่อง



ภาพที่ 1-21 ความสูงใช้งาน

ความสูงใช้งาน เป็นระยะทางสิ้นสุดระหว่างวงกลมและพื้นในแนวศูนย์กลางของคู่เพื่อง

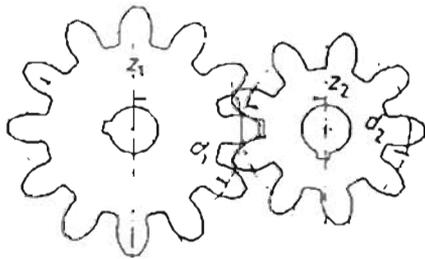
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 12
เรื่อง เฟือง	
	<p>มุมกด เป็นมุมที่วัดระหว่างเส้นสัมผัสของโค้งอินโวลูตบนผิวฟันเฟืองที่วงกลมพิชช์กับเส้นรัศมีของวงกลมพิชช์</p>
<p>ภาพที่ 1-22 มุมกด</p>	
	<p>ความหนาฟัน คือระยะทางที่วัดบนฟันเฟืองในแนวขนานกับแกนเฟือง</p>
<p>ภาพที่ 1-23 ความหนาฟัน</p>	
	<p>อัตราทด คืออัตราส่วนความเร็วเชิงมุมของเฟืองขับต่อความเร็วเชิงมุมของเฟืองตามหรืออัตราส่วนของเส้นผ่าศูนย์กลางพิชช์เฟืองตามต่อเส้นผ่าศูนย์กลางพิชช์เฟืองขับ</p>
<p>ภาพที่ 1-24 อัตราทด</p>	



ภาพที่ 1-25 แนวกด

แนวกด คือแนวแรงที่เฟืองขับส่งผ่านเข้าสู่เฟืองตามตลอดทุกจุดสัมผัสจะอยู่ในแนวเส้นสัมผัสวงกลมฐานของคู่เฟือง

การคำนวณหาส่วนต่างๆ ของเฟืองตรง



ภาพที่ 1-26 การหาขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางของเฟือง

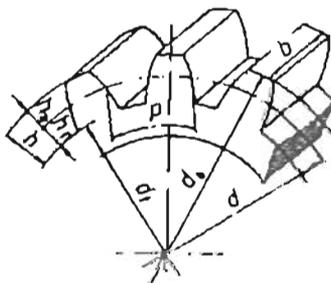
เมื่อทราบค่าโมดูลและจำนวนฟันเฟือง ก็สามารถหาขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางพิทช์ของเฟืองได้

$$\text{สูตร } d = mz$$

d = เส้นผ่าศูนย์กลางพิทช์ของเฟือง

m = ขนาดฟันเฟือง (โมดูล)

Z = จำนวนฟันเฟือง



ภาพที่ 1-27 การหาความสูงฟันเฟือง

การหาความสูงส่วนบน ส่วนล่าง และความสูงทั้งหมดสามารถหาได้จากค่าโมดูลและใช้ตารางมาตรฐานประกอบ

$$\text{สูตร } h_a = m$$

$$h_f = 1.25m$$

h_a = ความสูงส่วนบน

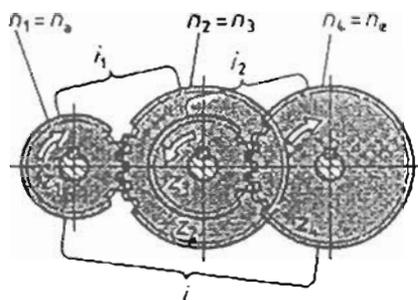
h_f = ความสูงส่วนล่าง

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 14

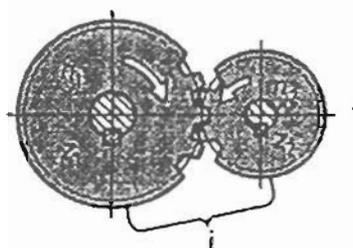
เรื่อง เฟือง



ภาพที่ 1-28 การหาอัตราทด

การหาอัตราทดของคู่เฟืองหรือชุดเฟือง อาจหาจากอัตราส่วนของจำนวนฟัน อัตราส่วนเส้นผ่าศูนย์กลางพิคซ์ หรืออัตราส่วนความเร็วรอบสำหรับคู่เฟือง

$$i = z_2/z_1 = d_2/d_1 = n_1/n_2$$

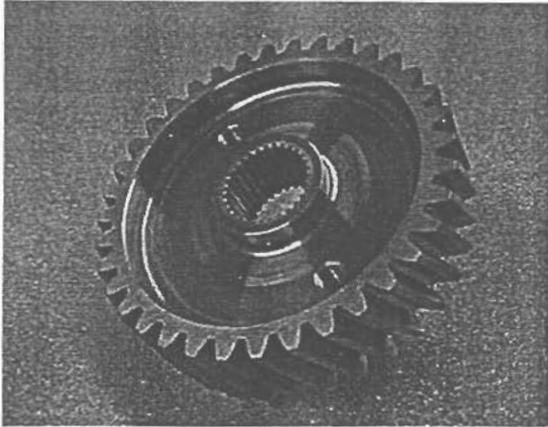


ภาพที่ 1-29 การหาอัตราทด

i_1, i_2 คือ อัตราทดของระบบเฟือง
 z_1, z_3 คือ จำนวนฟันเฟืองขับ
 z_2, z_4 คือ จำนวนฟันเฟืองตาม
 d_1, d_3 คือ เส้นผ่าศูนย์กลางพิคซ์เฟืองขับ
 d_2, d_4 คือ เส้นผ่าศูนย์กลางพิคซ์เฟืองตาม
 n_1, n_3 คือ ความเร็วรอบเฟืองขับ
 n_2, n_4 คือ ความเร็วรอบเฟืองตาม

1.3.2 เฟืองเฉียง (Helical Gear)

ใช้สำหรับการส่งกำลังระหว่างเพลาที่ขนานกันหรือเพลาทำมุมต่อกัน เฟืองเฉียงมีลักษณะการขับที่เรียบ และมีเสียงเงียบกว่าเฟืองตรงในขณะที่มีขนาดและระยะการขบเท่ากัน อย่างไรก็ตาม เมื่อเฟืองนี้หมุน จะทำให้เกิดแรงที่ปลายเพลา (End Thrust) จึงจำเป็นต้องใช้แบร็งรองรับเพลาเพื่อแก้ปัญหา

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 15
เรื่อง เฟือง	
<p>เมื่อฟันของเฟืองที่ทำการตัดอยู่ในรูปบิดเฉียงหรือบิดเป็นเกลียว เราเรียกเฟืองชนิดนี้ว่า Helical gear หรือ Spiral gear</p> <div style="text-align: center;">  </div> <p style="text-align: center;">ภาพที่ 1-30 ลักษณะเฟืองเฉียง</p> <p>อย่างไรก็ดี เมื่อเฟืองเฉียงสองตัวขบกัน ความแตกต่างของการเคลื่อนไหวขึ้นอยู่กับความสัมพันธ์ของตำแหน่งเฟือง นั่นคือ เมื่อเฟืองเฉียงสองตัวขบกันเพลาทังสองขนานกัน เราเรียกเฟืองเฉียงชนิดนี้ว่า Helical gear เมื่อเพลาทังสองไม่ขนานกัน และไม่ตัดผ่านกัน เรียกว่า Spiral gear</p> <p>แต่ถ้าว่าถึงการจำกัดความแล้ว เฟือง Helical และเฟือง Spiral มีความหมายเหมือนกันและการใช้เฟืองชนิดนี้ ก็ตัดสินใจได้ยากกว่าเป็นเฟือง Helical หรือ Spiral ซึ่งโดยปกติแล้วถ้าเฟืองสองตัวขบจับกันได้ก็จะสามารถใช้งานได้เหมือนกัน</p> <p>การส่งถ่ายกำลังของเฟืองเฉียงนั้นจะคล้ายกับการส่งกำลังด้วยเฟืองตรง แต่ทำงานได้กว้างกว่า เสียงเงียบ เกิดการสึกหรอน้อย เพราะขบพร้อมๆ กันหลายๆ ฟัน เพลาเอียงทำมุมต่างๆ กันได้ตามความต้องการใช้งาน ไม่ว่าเอียงไปทางซ้ายหรือขวา</p> <p>ข้อดีของชุดเฟืองเฉียง จะทำงานในลักษณะเพลาขนาน เอียงทำมุม และทำมุมฉากกันได้ ต่างกับชุดเฟืองตรง แต่ลักษณะการขนานของเพลาจะเหมือนกัน แนวเฟืองจะตั้งฉากกับเพลาทุกครั้ง ที่ทำการประกอบเข้ากับเพลาเหมือนกับเฟืองตรง ขณะขบกันมีการส่งกำลังจะมีเสียงเงียบกว่าเฟืองตรง เพราะขบพร้อมๆ กันหลายฟัน โอกาสการสึกหรอของฟันมีน้อยกว่า</p>	

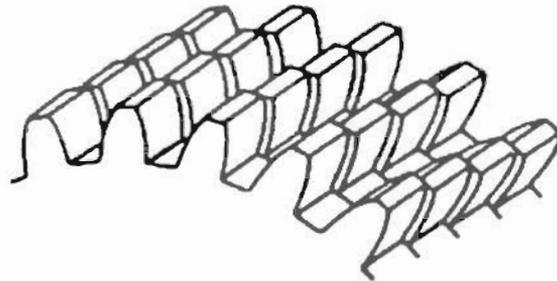
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 16
เรื่อง เฟือง	
<p>สรุปข้อดีและข้อเสียของเฟืองเฉียง</p> <p><u>ข้อดี</u> ข้อดีของเฟืองเฉียงเมื่อเปรียบเทียบกับเฟืองตรงมีดังนี้</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ปฏิบัติการขับเคลื่อนของฟันเฟืองจะเรียบกว่า ดังนั้นจะมีเสียงเรียบกว่าเฟืองตรง 2. เฟืองเฉียงมีประสิทธิภาพการทำงานมากกว่าและมีอายุการใช้งานมากกว่าเฟืองตรง 3. เฟืองเฉียงมีความแข็งแรงมากกว่าเฟืองตรง ขณะที่มุมขนาดพิตซ์มุมกด (Pressure Angle) และรูปร่างของฟันเหมือนกัน 4. เฟืองเฉียงสามารถทำงานที่มีความเร็วรอบสูง ๆ อย่างมีประสิทธิภาพมากกว่าเมื่อเปรียบเทียบกับเฟืองตรง <p><u>ข้อเสีย</u> ข้อเสียของเฟืองเฉียงเมื่อเปรียบเทียบกับเฟืองตรง</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ราคาในการผลิตสูงกว่าเฟืองตรง 2. เกิดอาการรูน (End Thrust) บนเพลลา <p>การใช้งานของเฟืองเฉียง</p> <p>เฟืองเฉียงถูกนำไปใช้งานอย่างกว้างขวาง ตัวอย่างประโยชน์ของการนำไปใช้งานของเฟืองเฉียงได้แก่ Back Gear ของเครื่องมือกล เฟืองขับของ Cream Separators, Timing Gear ของเครื่องยนต์สันดาปภายในเฟืองใน Rotary Pump</p> <p>ลักษณะและรูปร่างของเฟืองเฉียง</p> <p>ลักษณะคล้ายกับเฟืองตรงหลายตัวเรียงกัน โดยให้ฟันเหลื่อมกันเป็นขั้นๆ ดังภาพ 1-31 ก ขณะที่เฟืองตรงหลายชั้นหมุนไปและฟันคู่ใหม่ขบกันเฟืองจะค่อยๆ ส่งถ่ายโหลดอย่างราบเรียบ ถ้าให้ความกว้างหน้าฟันของเฟืองแต่ละตัวลดลงและจำนวนเฟืองมากขึ้นเฟืองตรงหลายชั้นก็จะกลายเป็นเฟืองเฉียง ดังภาพที่ 1-31 ข</p> <p>ฟันจะค่อยๆ ขบกัน และส่งถ่ายโหลดอย่างราบเรียบจากฟันหนึ่งไปยังอีกฟันหนึ่ง ช่วยทำให้โหลดแรงที่มากกระทำ และทำให้เฟืองเฉียงส่งกำลังได้มากที่ความเร็วรอบสูง เฟืองเฉียงตามปกติใช้สำหรับงานที่มีโหลดสูง หรือรอบสูงหรือกรณีที่ต้องการเสียงดังน้อย</p>	

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 17

เรื่อง เฟือง



(ก) เฟืองตรงหลายชั้น



(ข) เฟืองเฉียง

ภาพที่ 1-31 ลักษณะเฟืองเฉียง

องค์ประกอบของเฟืองเฉียง

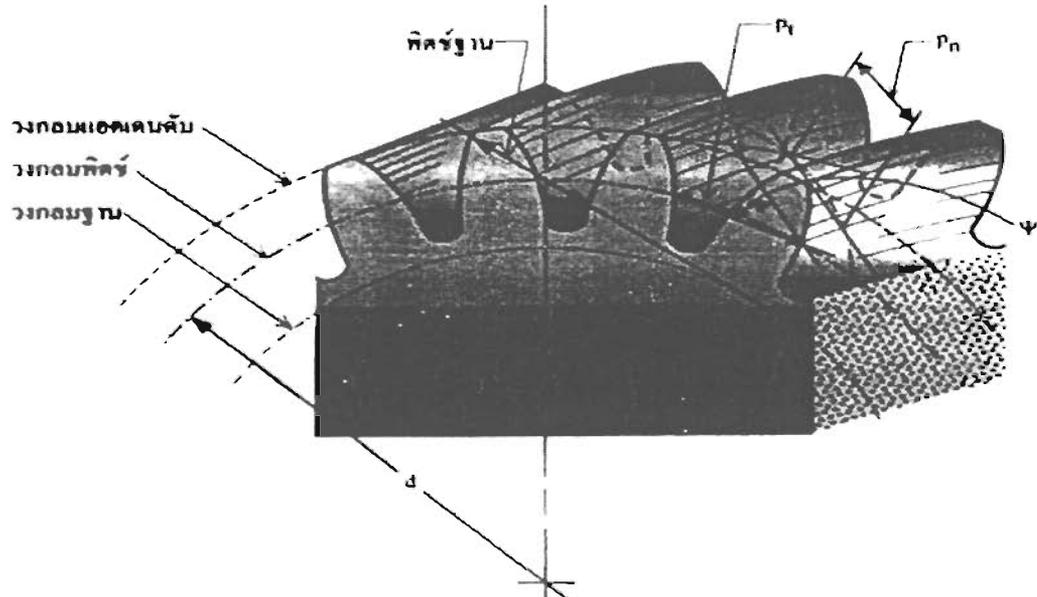
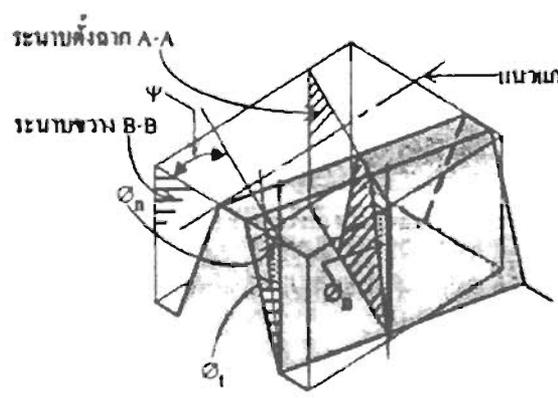
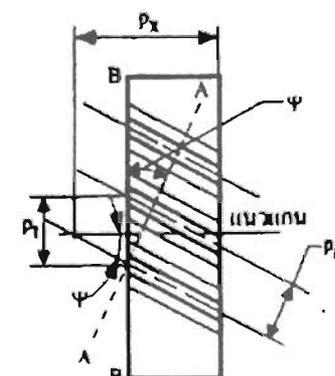
ดังแสดงภาพที่ 1-32 (ค) ขนาดมิติของฟันที่วัดในขนานขวาง A-A ห้อยท้ายด้วยตัว e ขนาดที่วัดในระนาบตั้งฉาก B-B ตั้งฉากกับผิวหน้าฟันห้อยท้ายด้วยตัว n

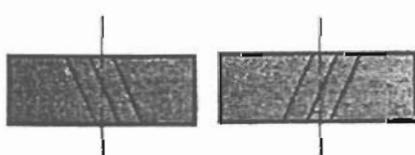
$$\cos \psi = \frac{\tan \phi_n}{\tan \phi_t}$$

ψ คือ มุมฮีลิก (helix angle)

เมื่อ ϕ_n = มุมกดคั่นตั้งฉาก (normal pressure angle)

ϕ_t = มุมกดคั่นขวาง (transverse pressure angle)

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 18
เรื่อง เฟือง	
<p>P_t คือ พิตช์ในแนวเส้นรอบวงขวาง (transverse circular pitch)</p> $P_t = \frac{\pi d}{N}$ <p>เมื่อ d = เส้นผ่าศูนย์กลางพิตช์ N = จำนวนฟัน</p>    <p>(ข) ลักษณะของฟันเฟืองอย่างง่าย (ค) ภาพฉายของเฟืองเฉียง</p> <p style="text-align: center;">ภาพที่ 1-32 ชื่อส่วนต่างๆ ของเฟืองเฉียง</p>	

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 19
เรื่อง เฟือง	
<p>P_n คือ พิตช์ในแนวเส้นรอบวงตั้งฉาก (normal circular pitch)</p> $P_n = P_t \cos \psi$ <p>M_t คือ โมดูลขวาง (transverse module)</p> $m_t = \frac{d}{N}$ <p>m_n คือ โมดูลตั้งฉาก (normal module)</p> $m_n = m_t \cos \psi$ <p>P_x คือ พิตช์แนวแกน (axial pitch)</p> $P_x = \frac{P_t}{\tan \psi}$	
<p>ทิศทางฟันของเฟืองเฉียงอาจเป็นแบบเฉียงซ้ายหรือเฉียงขวา ดังแสดงในภาพที่ 1-33</p> <p>เนื่องจากโหลดกระทำตั้งฉากกับผิวหน้าฟันซึ่งทำมุมกับแนวแกนหมุน จะทำให้เกิดแรงรีดรีด (thrust load) หรือ โหลดครุน ดังนั้นแรงที่รองรับเพลลาของเฟืองเฉียงจึงต้องมีความสามารถรับแรงรีดรีดด้วย ถ้าแรงรีดรีดที่เกิดขึ้นในฟันเฟืองมีค่ามาก จะใช้เฟืองเฉียงคู่ (double helical gear) ซึ่งสามารถขจัดแรงรีดรีดที่เกิดขึ้นในเฟืองได้ ดังภาพที่ 1-34 ในกรณีที่มีเฟืองเฉียงเดี่ยวประกอบอยู่บนเพลลาเดียวกันตั้งแต่ 2 เฟืองขึ้นไป ควรเลือกการเฉียงของเฟืองเฉียงที่ทำให้เกิดแรงรีดรีดต่ำสุด</p>	
	
(ก) เฟืองเฉียงซ้าย (ข) เฟืองเฉียงขวา	(ก) แบบฟันค้อนเนื่อง (ข) แบบมีร่องระหว่างฟัน (ค) แบบฟันเหลื่อมกัน
ภาพที่ 1-33 ทิศทางฟันของเฟืองเฉียง	ภาพที่ 1-34 เฟืองเฉียงคู่

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 20
เรื่อง เพื่อง	
<p style="text-align: center;">มุมเอียงของฟัน</p> <p>มุมเอียงของฟัน (Angle of Tooth Helix) ของเฟืองแต่ละคู่จะต้องเหมือนกัน แต่อาจจะมีค่ามุมแตกต่างกัน ระหว่าง 12 องศา ถึง 45 องศา เพราะว่ามุมเอียงของฟันมีผลต่ออาการรูนบนแบริง (Bearing) และอาการรูนนี้จะเพิ่มมากขึ้นเมื่อมุมเอียงของฟันมากขึ้น อย่างไรก็ตามถ้ามุมเอียงถูกทำให้ น้อยลงมาก ๆ ความกว้างของหน้าฟัน (Face Width) จะต้องทำให้มีขนาดกว้างขึ้นเพื่อให้ปฏิกิริยาของมุมเอียงฟัน (Helix Action) ต่อเนื่องกันตลอด โดยปกติความกว้างฟันของเฟืองเฉียงจะเท่ากับ 2.5 ถึง 3 เท่า ของ Circular Pitch ซึ่งควรรักษาความกว้างของหน้าฟันให้อยู่ภายในขอบเขตนี้ ขณะเดียวกันก็ควรหลีกเลี่ยงการรูนที่ปลายเพลามากเกินไป มุมระหว่าง 15 ถึง 23 องศา เป็นมุมที่เหมาะสมที่สุด ถ้ามุมน้อยกว่าขอบเขตนี้ อาการรูนที่ปลายเพลานี้จะน้อยลง แต่ความกว้างหน้าฟันจะต้องมีขนาดกว้างมากขึ้น และมีเสียงดังกว่ามุมเอียงฟันขนาดใหญ่</p> <p style="text-align: center;">ทิศทางของแรงรูน</p> <p>ทิศทางของแรงรูน (Direction of end Thrust) หรือแรงผลักรวมของชุดเฟืองเฉียงขึ้นอยู่กับทิศทางบิดเคี้ยวความสัมพันธ์ของตำแหน่งเฟืองขับและเฟืองตาม และทิศทางการหมุน</p> <p>เมื่อทำการออกแบบชุดเฟืองเฉียงเพื่อใช้แทนเฟืองตรง ทิศทางของแรงรูนและความสัมพันธ์ของตำแหน่งเฟืองขับและเฟืองตรงจะต้องกันกว่าและพิจารณาเป็นอันดับแรกและทิศทางของมุมบิดเคี้ยว (ซ้ายหรือขวา) จะหาได้จากโคจรแกรมของแรงรูน ซึ่งจะค้นพบได้จากหนังสือ Machinery Handbook</p> <p>อาการของแรงรูนจะมีทิศทางตามแนวของลูกศร และจะเปลี่ยนแปลงไปตามทิศทางตรงกันข้าม โดยทำการเปลี่ยนแปลงเฟืองตัวใดตัวหนึ่งดังนี้</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. สลับเปลี่ยนตำแหน่งของเฟืองขับและเฟืองตรง 2. เปลี่ยนทิศทางการหมุน 3. เปลี่ยนทิศทางของมุมบิดเคี้ยว <p style="text-align: center;">ความหมายของ Normal Circular Pitch</p> <p>ในการตัดเฟืองเฉียง มีค่าใหม่อยู่สองค่าที่จะต้องพบอยู่บ่อย ๆ คือ Normal Circular Pitch และ Normal Diameter Pitch</p>	

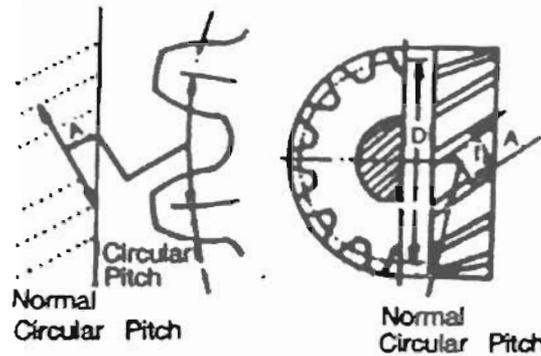
ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 21

เรื่อง เฟือง

Normal Circular Pitch คือ ระยะที่วัดจากจุด ๆ หนึ่งบนฟัน ๆ หนึ่งไปยังจุดเดียวกันของฟันที่อยู่ถัดไป วัดตามเส้นรอบวงกลมพิชต์ตั้งฉากกับหน้าฟัน ส่วน **Circular Pitch** นั้นหมายถึง ระยะที่วัดจากจุด ๆ หนึ่งบนฟัน ๆ หนึ่ง ไปยังจุดเดียวกันของฟันถัดไปวัดตามเส้นรอบวงพิชต์ ตั้งฉากกับแนวแกนตั้งภาพ



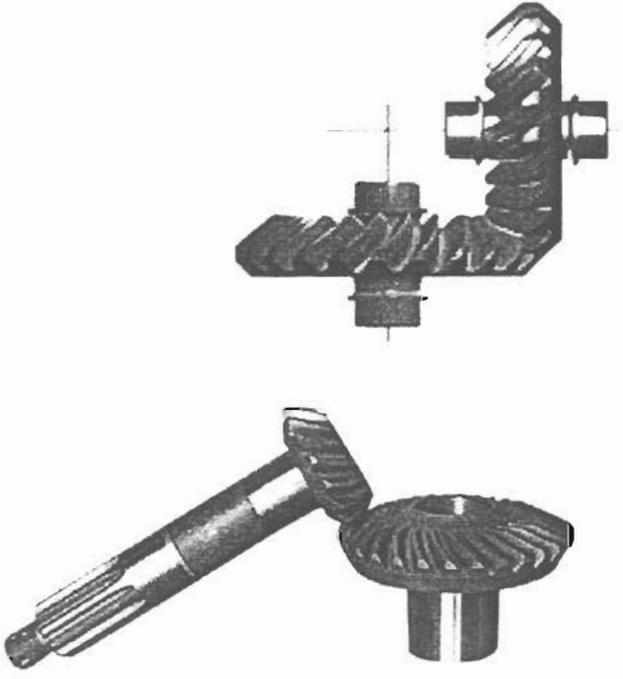
ภาพที่ 1-35 ความสัมพันธ์ระหว่าง Circular Pitch กับ Normal Pitch

ความสัมพันธ์ระหว่าง Circular Pitch และ Normal Circular Pitch ดังภาพที่ 1-35 ในสามเหลี่ยมมุมฉากเส้นตรงข้ามมุมฉากใช้แทน Circular Pitch เส้นที่ด้านประชิดมุม คือ Normal Circular Pitch จากพื้นฐานของรูปสามเหลี่ยมนี้ จะสามารถพิสูจน์ได้ว่า มุม A เท่ากับมุม A_1 นั่นคือมุม Helix ดังนั้นจากรูปสามเหลี่ยมมุมฉาก Cosine ของมุม Helix. $\text{Angle } A = \text{CPN}/\text{CP}$

ความสัมพันธ์ของ Normal circular Pitch และ Circular Pitch จะเป็นอัตราส่วนของความยาวเชิงเส้นที่แน่นอน ดังนั้นจำนวนฟันของเฟืองเฉียงและเฟืองตรงที่มีขนาดและระยะพิชต์เดียวกันจะมีอัตราส่วนเช่นเดียวกับความสัมพันธ์นี้ด้วย

Circular Pitch จะเพิ่มขึ้นอย่างเห็นได้ชัด เมื่อมุม Helix เพิ่มมากขึ้นดังนั้นมุม Helix ขนาดใหญ่จำนวนของฟันเฟืองเฉียงจะน้อยกว่า เมื่อเปรียบเทียบกับเฟืองตรง ขณะที่เส้นผ่านศูนย์กลางวงกลมพิชต์ และ Diameter Pitch เดียวกัน โดยเหตุที่การคำนวณเฟืองส่วนมากเป็นระบบ DP จึงจำเป็นต้องแปลง Circular Pitch ให้อยู่ในเทอมของ DP.

$$\text{DP.} = 3.1416 / \text{CP.}$$

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 22
เรื่อง เฟือง	
<p>และ Normal Diameter Pitch มีความสัมพันธ์เกี่ยวข้องกับ Normal Circular Pitch เช่นเดียวกับ Diameter Pitch สัมพันธ์กับ Circular Pitch จะได้สูตรดังนี้</p> $DPN = 3.1416/CPN$ <p>ถ้าจำกัดความอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องกับเฟืองตรงที่ถูกนำมาใช้กับเฟืองเฉียง ที่ควรรทราบ Helix Angle คือมุมระหว่างฟันของเฟืองกับแนวขนานของเฟือง</p> <p>Real Diameter Pitch (DP.)</p> <p>เท่ากับ 3.1416 หารด้วย CP. หรือ $DP. = 3.1416/CP.$</p> <p>1.3.3 เฟืองดอกจอก (Bevel gear)</p> <p>เมื่อเพลาสองเพลาวางทำมุมต่อกัน เส้นแนวแกนตัดกันเป็นมุม 90 องศา ปกติจะใช้เฟืองดอกจอกเป็นตัวส่งกำลัง เมื่อเพลาทำมุมฉากและเฟืองสองตัวมีขนาดเท่ากัน เราเรียกเฟืองดอกจอกชนิดนี้ว่า "Miter Gear" การส่งกำลังขับของเฟืองดอกจอกไม่จำเป็นที่เพลาจะทำมุมฉากเสมอไปแกนเพลาอาจจะตัดกันเป็นมุมฉากหรือน้อยกว่าก็ได้</p> <div style="text-align: center;">  </div> <p>ภาพที่ 1-36 เฟืองดอกจอกที่เพลาทำมุมฉากต่อกัน และ ไม่ทำมุมฉากต่อกัน</p>	

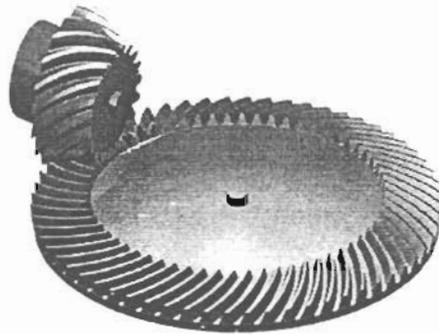
ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 23

เรื่อง เฟือง

เราเรียกเฟืองคอกจอกชนิดนี้ว่า Angular Bevel Gear โดยปกติเฟืองคอกจอกจะมีฟันตรง คล้ายกับเฟืองตรงมาก แต่ยังมีเฟืองคอกจอกอีกชนิดหนึ่ง มีรูปแบบของฟันบิดเฉียง ดังภาพที่ 1-36 เรียกเฟืองคอกจอกชนิดนี้ว่า Hypoid Gear เผลาของเฟืองชนิดนี้จะทำมุม 90 องศาต่อกัน แต่ไม่อยู่ในแนวแกนเดียวกัน ดังนั้นเพลาทั้งสองจึงไม่ตัดกัน Hypoid Gear ใช้กับการส่งกำลังในรถยนต์

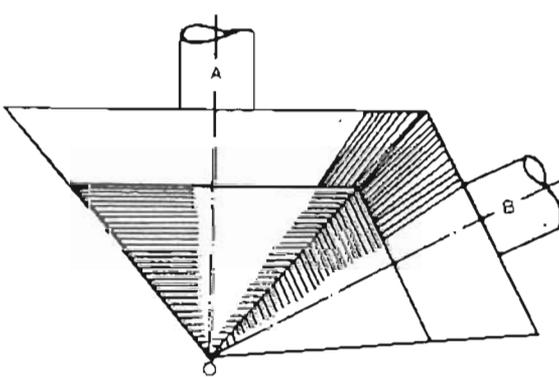


ภาพที่ 1-37 เฟืองคอกจอกที่เพลาไม่อยู่ในแนวแกนเดียวกัน

เฟืองคอกจอก (Bevel Gear) เป็นเฟืองที่ได้รับการพัฒนามาจากเฟืองฟันตรง และเฟืองฟันเฉียง มีลักษณะเป็นรูปกรวย ใช้ส่งกำลังได้ในแนวตั้งและแนวนอน มีทั้งแบบฟันตรงและฟันเฉียง การใช้เฟืองคอกจอกส่งกำลังได้ผลดี คือ ใช้ส่งกำลังในที่แคบๆ ได้ดี เมื่อเทียบกับเฟืองชนิดอื่นๆ มุมที่ใช้ขบกันจะแบ่งออกเป็น 3 กลุ่มใหญ่ๆ คือ มุม 90 องศา มุมน้อยกว่า 90 องศา และมุมมากกว่า 90 องศา การเลือกใช้ขึ้นอยู่กับงานแต่ละประเภท

การส่งกำลังจะทำได้สูง เพราะขนาดของเฟืองเล็กตัวหนึ่งขบกับเฟืองขนาดใหญ่กว่าตัวหนึ่ง งานที่ใช้เฟืองชนิดนี้มากก็คือ การส่งกำลังของกระปุกเกียร์รถยนต์ เปลี่ยนทิศทางการส่งกำลังจากแนวนอนมาเป็นแนวตั้ง และเอียงทำมุมต่างๆกันได้ในเครื่องจักรกลต่างๆ นิยมใช้เฟืองคอกจอกในการเปลี่ยนทิศทางการทำงานที่รับกำลังขับจากมอเตอร์

ลักษณะของฟันเฟืองคอกจอก นอกจากจะเป็นแบบฟันตรงแล้ว ยังมีฟันโค้งเฉียงอีกด้วย ช่วยให้การทำงานมีเสียงดังน้อยลง ไม่กินเนื้อที่ของห้องเกียร์มาก ซึ่งห้องเกียร์ที่มีเนื้อน้อยหรือบริเวณแคบๆ ส่วนใหญ่จะใช้เฟืองส่งกำลังที่มีขนาดเล็กที่ใช้งานทั่วๆ ไป

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 24
เรื่อง เฟือง	
<p>เฟืองคอกจอกฟันตรง (Straight Bevel Gear) เป็นเฟืองคอกจอกชนิดธรรมดาที่ใช้กันมากที่สุด แนวยอดฟันจะพุ่งจากด้าน โดของฟันเข้าหาจุดตัดของเพลามือณรูปกรวย ความสูงและความหนาของฟันจะเรียวลงจากด้าน โดของฟันหรือของนอก</p> <p>เฟืองคอกจอกฟันสไปรัล (Spiral Bevel Gear) มีความสัมพันธ์เหมือนเฟืองคอกจอกฟันตรง เฟืองคอกจอกฟันสไปรัลจะให้อัตราส่วนสัมผัสมากขึ้น สามารถส่งถ่ายโหลดได้มากกว่า รอบสูงกว่า และมีเสียงดังน้อยกว่าเฟืองฟันตรง แต่ราคาแพงกว่า</p> <p>หลักการของเฟืองคอกจอก</p> <p>ถ้ามีเพลาสองเพลาทำมุมซึ่งกันและกัน และเส้นศูนย์กลางของเพลาทิ้งสองตัดกัน รูปแบบของการส่งกำลังจากเพลานี้ไปยังอีกเพลานี้จะอาศัยความฝืดหรือแรงเสียดทานของล้อกรวยกลม ดังภาพที่ 1-38 ในกรส่งกำลังขั้มมากๆ นั้น ล้อกรวยกลมทั้งสองอาจจะลื่นไถลได้ ซึ่งทำให้การส่งกำลังเป็นไปอย่างสม่ำเสมอ ในกรณีเช่นนี้ถ้าเราสร้างฟันเฟืองขึ้นโดยรอบๆ ผิวของล้อกรวยกลมให้ขั้มกันแล้ว จะทำให้ล้อกรวยกลมมีการส่งกำลังขั้มในรูปแบบที่แน่นอนกว่า จากหลักการดังกล่าวเฟืองที่สร้างขึ้นนี้เรียกว่าเฟืองคอกจอก (Bevel Gear)</p>	
	
<p>ภาพที่ 1-38 การส่งกำลังขั้มบนล้อกรวยกลม</p>	

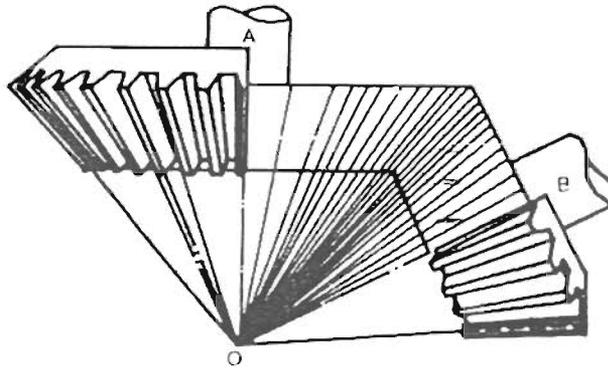
ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 25

เรื่อง เฟือง

จากภาพที่ 1-39 ถ้าพิจารณาให้ดีจะพบว่า ไม่มีควมจำเป็นเลยที่จะขยายพื้นที่ถึงจุดยอดของกรวยกลม ดังนั้นเฟืองคอกจอกจะถูกสร้างให้อยู่ในรูปของกรวยตัดยอดแทนที่จะเป็นกรวยปลายแหลม ด้วยเหตุผลในด้านความแข็งแรงของฟันเฟืองและวิธีการสร้างเฟืองชนิดนี้



ภาพที่ 1-39 หลักการสร้างเฟืองคอกจอกบนล้อกรวยกลม

มุมเพลลา

เฟืองคอกจอกใช้ส่งกำลังขับเคลื่อนระหว่างเพลลาที่ทำมุมต่อกัน ไม่ว่าจะมุมระหว่างเพลลาจะเป็นมุมเท่าใดก็ตาม ตัวอย่างชนิดของมุมเพลลา (Shaft Angle) ตามภาพที่ 1-40 A ถ้ามุมระหว่างเพลลาเป็นมุมฉาก ชุดเฟืองจะส่งกำลังด้วยอัตราส่วนความเร็วต่างๆ กัน แต่ไม่เกิน 6:1 ถ้าชุดเฟืองมีอัตราส่วนการขับเคลื่อนเป็น 1:1 เราเรียกเฟืองคอกจอกชนิดนี้ว่า "Miter Gear" เมื่อมุมระหว่างเพลลานั้นน้อยกว่า 90° (ตามภาพที่ 1-40 B) อัตราส่วนความเร็วใช้ได้เช่นเดียวกับแบบ "A"

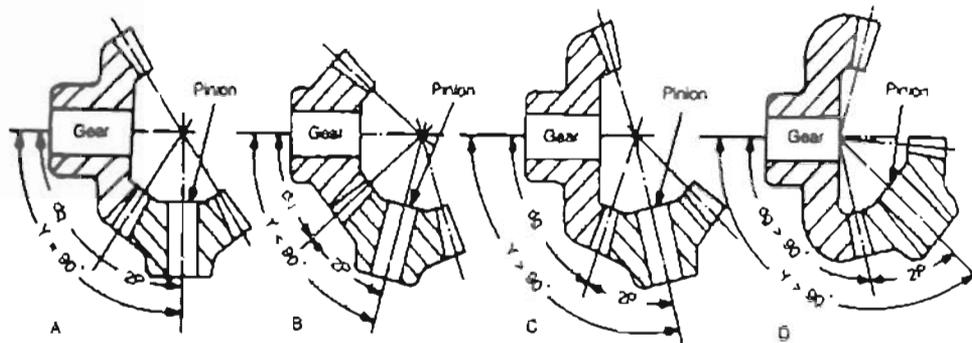
ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 26

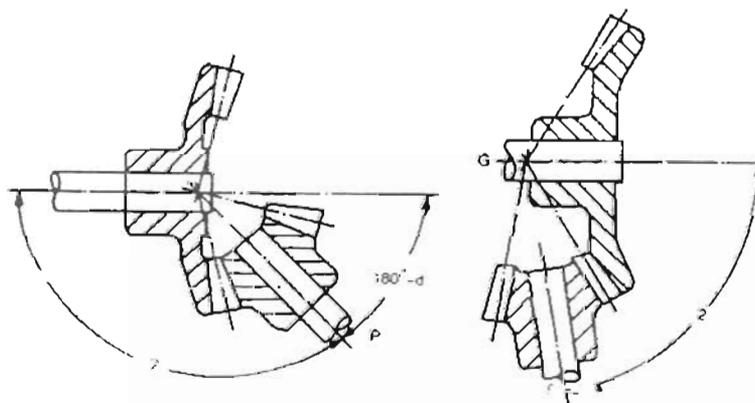
เรื่อง เฟือง

เมื่อมุมระหว่างเพลามากกว่า 90° อัตราส่วนความเร็วค่อนข้างจะอยู่ในอัตราส่วนที่จำกัด
(ตามภาพที่ 1-40 C)



ภาพที่ 1-40 ชนิดของมุมระหว่างเพลาคอกจอก

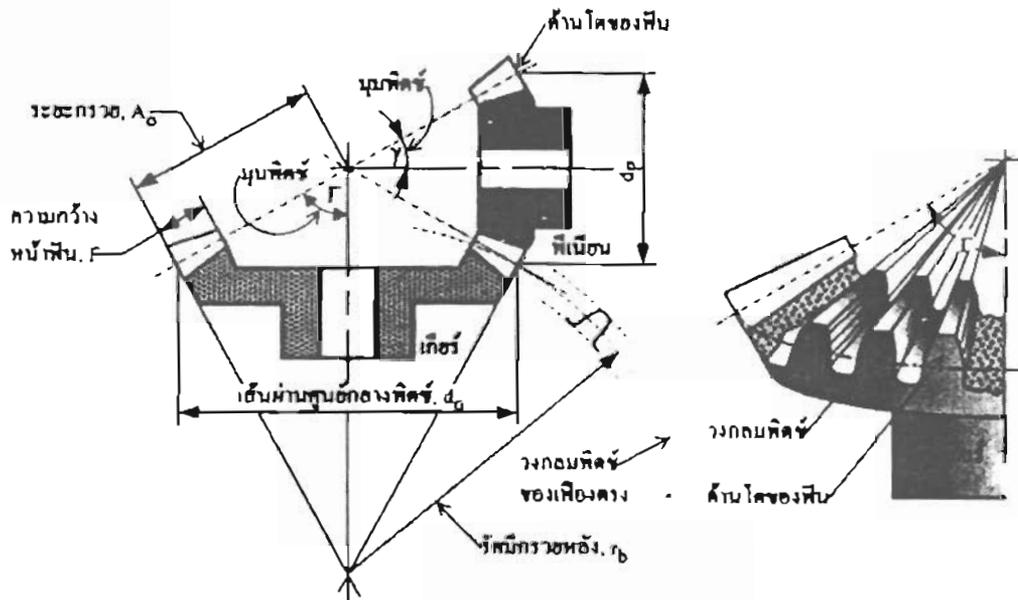
เฟืองคอกจอกภายใน (Internal Bevel Gear) (ตามภาพที่ 1-40 D) บางครั้งใช้เมื่อต้องการอัตราทดสูงหรือเมื่อมุมระหว่างเพลามีขนาดใหญ่ อย่างไรก็ตามการขากที่จะตัดเฟืองชนิดนี้ และควรระวังหลีกเลี่ยงซึ่งสามารถทำได้ในกรณีทิศทางการหมุนไม่เป็นสิ่งสำคัญ โดยการลบมุมของเพลาคอกจอกออกจากมุม 180° แล้วใช้มุมที่เหลือระหว่างเพลาคอกจอก สำหรับประกอบเฟืองแหลม ดังภาพที่ 1-41



ภาพที่ 1-41 เฟืองคอกจอกภายใน

องค์ประกอบของเฟืองดอกจอก

ข้อความและคำจำกัดความที่ใช้ในการตัดเฟืองดอกจอก ส่วนใหญ่เป็นศัพท์ทางเทคนิค ซึ่งในภาษาไทยยังมิได้บัญญัติเอาไว้ เพื่อความสะดวกและความเหมาะสมในการทำความเข้าใจต่างๆ ของเฟืองดอกจอก จะขอใช้ศัพท์ที่เป็นภาษาอังกฤษในการเรียกส่วนต่างๆ เพื่อให้ผู้อ่านเข้าใจตรงกัน ส่วนต่างๆ ของเฟืองดอกจอก ตามภาพที่ 1-42 ในภาพเส้นพิตช์ (Pitch Line) จะแสดงตำแหน่งของ Pitch Cone



ภาพที่ 1-42 ส่วนต่างๆ ของเฟืองดอกจอก

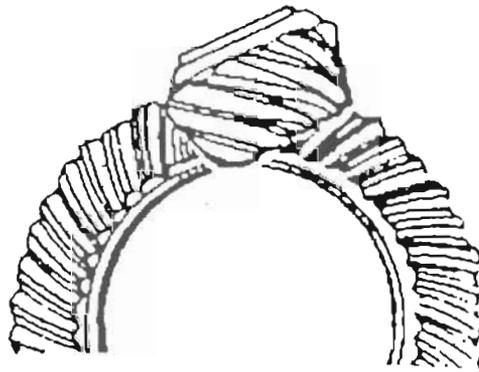
ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 28
เรื่อง เฟือง	
เส้นผ่านศูนย์กลางวงกลมพิตช์ (Pitch Diameter)	คือ เส้นผ่านศูนย์กลางพื้นฐานของ Pitch Cone
ระยะพิตช์ของเฟืองคอกจอก (Pitch of Bevel Gear)	หมายถึง ระยะพิตช์วัดที่ปลายฟันด้านนอก
มุมพิตช์โคน (Pitch Cone Angle)	คือ มุมระหว่างเส้นพิตช์กับแกนเฟือง มุมพิตช์โคนเป็นส่วนที่สำคัญที่สุดของเฟืองคอกจอกที่จะต้องทำความเข้าใจก่อนมุมอื่นๆ ของฟันหรือก่อนที่จะหาขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางนอกสุด
ระยะโคน (Cone Distance)	บางครั้งเรียกว่า Apex Distance หรือ Cone Radius คือ ระยะที่ วัดตลอดความยาวเส้นพิตช์จากยอดกรวยไปยังฐานของพิตช์โคน ระยะ โคนของเฟืองตัวหนึ่งจะเท่ากับเฟืองคู่ของมัน
แอดเดนดัม (Addendum)	คือ ความลึกของฟันส่วนบนเหนือเส้นพิตช์ วัดตั้งฉากกับผิวพิตช์โคนที่ปลายฟันด้านโต
ดีเดนดัม (Dedendum)	คือ ความลึกฟันส่วนที่ต่ำกว่าเส้นพิตช์ วัดตั้งฉากกับผิวพิตช์ โคนที่ปลายฟันด้าน โต ซึ่งเท่ากับแอดเดนดัม + เคลียร์รันซ์
มุมแอดเดนดัม (Addendum Angle)	คือ มุมระหว่างผิวหน้าเฟืองกับผิวหน้าพิตช์โคน
มุมหน้าเฟือง (Face Angle)	คือ มุมระหว่างแกนเฟืองกับผิวหน้าเฟือง มีค่าเท่ากับ มุมแอดเดนดัม + มุมพิตช์โคน
มุมดีเดนดัม (Dedendum Angle)	คือ มุมระหว่างโคนของช่องว่างฟันกับผิวของพิตช์โคน

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 29
เรื่อง เพื่อง	
เคลียร์รันช์ (Clearance)	คือ ระยะห่างระหว่างพื้นของเพื่องตัวหนึ่งและโคนพื้นของเพื่องอีกตัวหนึ่งที่ขบกันจะมีระยะห่างในจำนวนที่คงที่ จากปลายพื้นด้านหนึ่ง ไปยังปลายพื้นอีกด้านหนึ่ง พื้นหนึ่งจะขนานไปกับผิวหน้าของเพื่องที่ขบกัน
มุมตัด (Cutting Angle)	คือ มุมระหว่างโคนพื้นกับแกนเพื่อง เป็นมุมที่ใช้สำหรับเอียงหัวแบ่งในการกัดเพื่อง สำหรับการตัดบนเครื่องกัดมุมตัดจะเท่ากับมุมพิตช์โคน – มุมคิเคนดัม
มุมหลัง (Edge or Back Angle)	คือ มุมระหว่างขอบด้านนอกและเส้นตั้งฉากกับแกนเพื่อง จะเท่ากับมุมพิตช์โคน มุมหลัง จะต้องตั้งให้ตั้งฉากกับผิวของพิตช์โคน ไม่ใช่ตั้งฉากกับผิวหน้าของเพื่อง มุมหลังใช้เป็นตำแหน่งในการตั้งชิ้นงาน โดยตั้งให้อยู่ในระดับเดียวกัน
ความกว้างพื้น (Face Width)	คือ ความกว้างของผิวตลอดความยาวของพื้นที่ตัด วัดขนานกับเส้นพิตช์ ตามทฤษฎีผิวพื้นยิ่งยาวเท่าใด ความสามารถในการส่งกำลังจะมากขึ้น แต่ในทางปฏิบัติจะไม่เป็นผลดี ถ้าความกว้างพื้นมีขนาดมากกว่า 1/3 ของระยะโคน เพราะถ้าความยาวมากเกินไป จะเป็นเหตุให้เกิดความอ่อนแอที่พื้นด้านเล็ก (Small End) และเป็นการยากที่จะทำการตัดพื้นที่มีความยาวมากๆ
เส้นผ่าศูนย์กลางนอก	วัดที่เหนือขอบพื้นด้านโต (Large End) เท่ากับเส้นผ่าศูนย์กลาง (Outside Diameter) วงกลมพิตช์ + Diametral Increment

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 30
เรื่อง เฟือง	
<p>ไดเมทริล อินครีเมนต์ (Diametral Increment)</p> <p>เฟืองดอกจอกฟันตรง (Straight Bevel)</p> <p>เป็นเฟืองส่งกำลังแบบแกนเพลาคู่จากกันแบบง่าย ๆ ทั้งเฟืองตัวขับและเฟืองตัวตามจะเป็นเฟืองฟันตรง ดังนั้นการออกแบบแบริ่งรองรับเพลาคู่จะต้องยึดแน่นคงที่และรักษารอยสัมผัสของฟันเฟืองทั้ง 2 ให้เหมาะสมถูกต้องเสมอ</p>	<p><u>ข้อควรจำ</u> เพราะว่าฟันของเฟืองดอกจอกเป็นมุมเส้นผ่านศูนย์กลางนอกจึงไม่เท่ากับเส้นผ่านศูนย์กลางวงกลมพิตช์บวกกับ 2 เท่าของแอดเดนคัมเหมือนกับเฟืองตรง</p> <p>คือ ค่าแตกต่างระหว่างเส้นผ่านศูนย์กลางวงกลมพิตช์กับเส้นผ่านศูนย์กลางนอกสุด ซึ่งเท่ากับ 2 เท่าของแอดเดนคัม คูณกับ Cosine ของมุมพิตช์โค่น</p>
	
<p>ภาพที่ 1-43 เฟืองดอกจอกฟันตรง (Straight Bevel)</p> <p><u>ข้อดี</u> เนื่องจากลักษณะของเฟืองเป็นฟันตรงทำให้ออกแบบการกัดขึ้นรูปฟันจะง่ายกว่าเฟืองแบบอื่นๆ ราคาจึงถูก</p> <p><u>ข้อเสีย</u> มีเสียงดัง กระแทกเกิดการสึกหรอสูง</p>	

เฟืองดอกจอกฟันเฉียง (Spiral Bevel)

เฟืองดอกจอกฟันเฉียง (Spiral Bevel) เป็นเฟืองส่งกำลังที่ออกแบบให้รับแรงได้สูง การทำงานนุ่มนวล สม่่าเสมอ มีเสียงคังน้อยกว่าเฟืองดอกจอกฟันตรง แต่ราคาของเฟืองส่งกำลังประเภทนี้จะสูงกว่า ลักษณะของแนวแกนจะทำมุมตั้งฉากกัน เช่นเดียวกันเฟืองดอกจอกฟันตรง แต่แรงกระทำในแนวแกนเพลลาจะสูงมากเนื่องจากเป็นเฟืองฟันเฉียง ในแนวทางการเดีวกับการหมุนของเพลลา การรับแรงของฟันเฟืองจะกระจายบนฟันเฟืองตั้งแต่ 2 ฟัน หรือมากกว่าขึ้นอยู่กับมุมเอียงของฟัน



ภาพที่ 1-44 เฟืองดอกจอกฟันเฉียง (Spiral Bevel)

ใบเนื้อหา			
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 32		
เรื่อง เฟือง			
<p>1.4 ตารางสูตรในการคำนวณขนาดของเฟือง</p> <p>สัญลักษณ์และสูตรในการคำนวณหาขนาดต่างๆของเฟืองตรง</p> <p>ตาราง 1-1 ชื่อเรียกและสัญลักษณ์ของเฟืองตรง</p>			
ชื่อเรียก	สัญลักษณ์	ชื่อเรียก	สัญลักษณ์
ขนาดฟัน	M	ความสูงทั้งหมด	h
จำนวนฟัน	Z	ความสูงส่วนบน	h_a
เส้นผ่าศูนย์กลางพิตช์	D	ความสูงส่วนล่าง	h_f
เส้นผ่าศูนย์กลางยอดฟัน	d_a	ความสูงใช้งาน	h_w
เส้นผ่าศูนย์กลางโคนฟัน	d_f	ช่องว่างโคนฟัน	C
เส้นผ่าศูนย์กลางฐาน	d_b	ช่องว่างหน้าฟัน	j_t
รัศมีพิตช์	r	ความกว้างฟัน	s
รัศมียอดฟัน	r_a	ความกว้างช่องฟัน	e
รัศมีโคนฟัน	r_f	ความหนาฟัน	b
รัศมีฐาน	r_b	ระยะห่างศูนย์กลางคู่เฟือง	a
อัตราทด	i	ระยะขบ	g_α
มุมกด	α	อัตราส่วนการขบ	ϵ_α
เชือกวล่าพิตช์	p	พิตช์ฐาน	p_b

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 33

เรื่อง เฟือง

สูตรสำหรับการออกแบบเฟืองตรง

1. ขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางพิตช์

$$d = mz$$

2. ระยะห่างศูนย์กลางคู่เฟือง

$$a = \frac{d_1 + d_2}{2}$$

3. อัตราทดคู่เฟือง

$$i = \frac{d_2}{d_1} = \frac{z_2}{z_1} = \frac{n_1}{n_2}$$

4. ระยะเซอร์คิวล่าพิตช์

$$p = \pi m$$

5. พิตช์ฐาน

$$p_b = p \cos \alpha$$

6. รัศมีฐาน

$$r_b = r \cos \alpha$$

7. รัศมียอดฟันอนุญาต

$$\begin{aligned} r_{aill} &= \sqrt{(r \cos \alpha)^2 + (a \sin \alpha)^2} \\ &= \sqrt{r_b^2 + (a \sin \alpha)^2} \end{aligned}$$

8. รัศมียอดฟันจริง

$$r_a = r + h_a$$

9. ระยะขอบ

$$g_a = \left(\sqrt{(r_1 + h_a)^2 - (r_1 \cos \alpha)^2} - r_1 \sin \alpha \right) + \left(\sqrt{(r_2 + h_a)^2 - (r_2 \cos \alpha)^2} - r_2 \sin \alpha \right)$$

10. อัตราส่วนการขอบ

$$\varepsilon_a = \frac{g_a}{p \cos \alpha} = \frac{g_a}{p_b} \approx 1.2$$

ใบเนื้อหา

วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล

หน้า 34

เรื่อง เฟือง

ตาราง 1-2 ความสูงต่างๆ และช่องว่างโคนฟัน

รายการ	มุมกด				
	14.5°FD	20°FD	20°FD''	20°Stub	25°FD'
h_a	m	m	m	0.8 m	m
h_f	1.57 m	1.25 m	1.2 m+0.05	m	1.25 m
C	0.157 m	0.25 m	0.2 m+0.05	0.2 m	0.25 m
h_w	2 m	2 m	2 m	1.6 m	2 m
h	2.157 m	2.25 m	2.2 m+0.05	1.8 m	2.25 m

ตาราง 1-3 โมดูลและการเลือกใช้โมดูล

โมดูลมาตรฐาน (m , mm)					
1	1.25	1.5	2	2.5	3
4	5	6	8	10	12
16	20	25	32	40	50

สัญลักษณ์และสูตรในการคำนวณหาขนาดต่างๆของเฟืองเฉียง

ตาราง 1-4 ชื่อเรียกและสัญลักษณ์ของเฟืองเฉียง

ชื่อเรียก	สัญลักษณ์
มุมฮิลิกซ์	β
โมดูลปกติ	m, m_n
โมดูลแทนเจนเชียล	m_t
เส้นผ่านศูนย์กลางพิตซ์	d_t
ฟันสมมูล	Z_e

สูตรสำหรับการออกแบบเฟืองเฉียง

1. ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางพิตช์

$$d_t = m_t z$$

2. ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางยอดฟัน

$$d_{at} = d_t + 2m_t$$

3. ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางโคนฟัน

$$d_{rt} = d_t - 2.4 m_t$$

4. ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางฐาน

$$d_{bt} = d_t \cos \alpha_t$$

5. ระยะห่างศูนย์กลางคู่เฟือง

$$d_{bt} = d_t \cos \alpha_t$$

6. อัตราทดคู่เฟือง

$$i = \frac{d_{t2}}{d_{t1}} = \frac{z_2}{z_1} = \frac{n_1}{n_2}$$

7. โมดูลปกติ

$$m_n = m$$

8. โมดูลแทนเจนเชียล

$$m_t = \frac{m_n}{\cos \beta} = \frac{m}{\cos \beta} \geq m$$

9. มุมฮิลิกซ์

$$\beta = \cos^{-1} \left(\frac{m_n}{m_t} \right)$$

10. พิตช์ปกติ

$$p_n = p_t \cos \beta$$

11. พิตช์แทนเจนเชียล

$$p_t = \frac{p_n}{\cos \beta}$$

12. มุมกดแนวปกติ

$$\alpha_n = \alpha$$

13. มุมกดแทนเจนเชียล

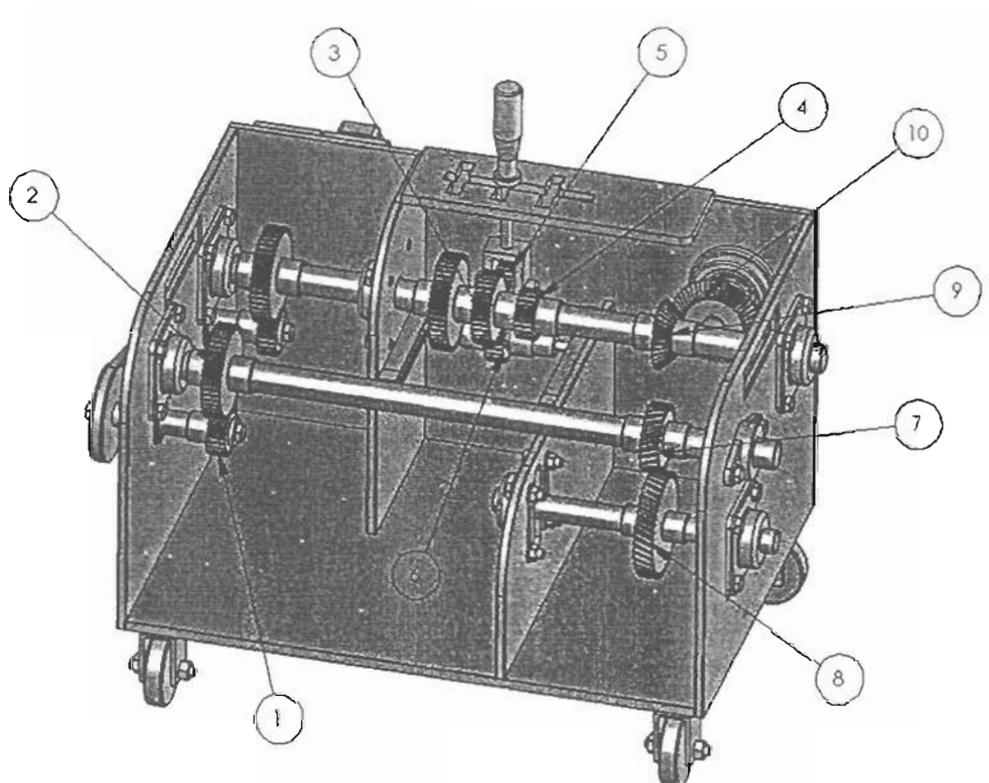
$$\alpha_t = \tan^{-1} \left(\frac{\tan \alpha_n}{\cos \beta} \right)$$

14. ฟันสมมูล

$$z_e = \frac{z}{(\cos \beta)^3}$$

ใบเนื้อหา	
วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล	หน้า 37
เรื่อง เฟือง	
สูตรสำหรับการออกแบบเฟืองคอกงอก	
1. เส้นผ่าศูนย์กลางพิตช์	$d = mz$
2. เส้นผ่าศูนย์กลางยอดฟัน	$d_a = d + 2m\cos\delta$
3. เส้นผ่าศูนย์กลางโคนฟัน	$d_f = d - 2.4\cos\delta$
4. เส้นผ่าศูนย์กลางพิตช์เฉลี่ย	$d_m = d - b\sin\delta$
5. รัศมีกรวย	$R_a = \frac{d_m}{2\sin\delta} \geq 3b$
6. รัศมีกรวยเฉลี่ย	$R_m = \frac{d_m}{2\sin\delta} \geq 2.5b$
7. โมดูลเฉลี่ย	$m_m = \frac{d_m}{z}$
8. มุมยอดฟัน	$\mathcal{G}_a = \tan^{-1}\left(\frac{m}{R_a}\right) = \tan^{-1}\left(\frac{h_a}{R_a}\right)$
9. มุมโคนฟัน	$\mathcal{G}_f = \tan^{-1}\left(\frac{1.2m}{R_a}\right) = \tan^{-1}\left(\frac{h_f}{R_a}\right)$
10. มุมกรวยยอดฟัน	$\delta_a = \delta + \mathcal{G}_a$
11. มุมกรวยโคนฟัน	$\delta_f = \delta + \mathcal{G}_f$
12. มุมหลังกรวย	$\delta_b = 90 - \delta$
13. มุมเพลลา	$\Sigma = \delta_1 + \delta_2$
14. มุมกรวย (เมื่อมุมเพลลา = 90°)	$\delta_1 = \tan^{-1}\frac{1}{i}, \delta_2 = \tan^{-1}(i), i = \frac{z_2}{z_1}$
15. มุมกรวย (เมื่อมุมเพลลา $\neq 90^\circ$)	$\delta_1 = \tan^{-1}\left(\frac{\sin \Sigma}{1 + \cos \Sigma}\right), \delta_2 = \tan^{-1}\left(\frac{i \sin \Sigma}{1 + i \cos \Sigma}\right)$

ใบปลอองเรือ
การส่งกำลังด้วยเฟือง



หมายเลข 1	เฟืองตรง	จำนวนฟัน 24 ฟัน
หมายเลข 2	เฟืองตรง	จำนวนฟัน 48 ฟัน
หมายเลข 3	เฟืองตรง	จำนวนฟัน 36 ฟัน
หมายเลข 4	เฟืองตรง	จำนวนฟัน 24 ฟัน
หมายเลข 5	เฟืองตรง	จำนวนฟัน 25 ฟัน
หมายเลข 6	เฟืองตรง	จำนวนฟัน 24 ฟัน
หมายเลข 7	เฟืองเฉียง	จำนวนฟัน 25 ฟัน
หมายเลข 8	เฟืองเฉียง	จำนวนฟัน 40 ฟัน
หมายเลข 9	เฟืองดอกจอก	จำนวนฟัน 35 ฟัน
หมายเลข 10	เฟืองดอกจอก	จำนวนฟัน 48 ฟัน

วิธีการประลองของนักศึกษา

1.เฟืองตรง

- 1.1 ทำการวัดขนาดต่างๆ ของเฟืองตรงแต่ละตัว แล้วบันทึกค่าที่ได้ลงในใบงาน
- 1.2 หลังจากได้ขนาดที่วัดจากเฟืองแล้ว ให้ทำการคำนวณค่าต่างๆ ตามสูตรทางทฤษฎี
- 1.3 หาอัตราทดของเฟืองตรงแต่ละคู่ แล้วบันทึกผล
- 1.4 หาความเร็วรอบจากการคำนวณ
- 1.5 ใช้เครื่องมือวัดความเร็วรอบและบันทึกความเร็วรอบที่ได้จากการใช้เครื่องมือวัด
- 1.6 ทำการปรับเปลี่ยนคู่เฟืองที่ขบกัน โดยการเลื่อนเฟืองสะพานเข้าขบกับเฟืองตัวอื่น แล้ว

หาอัตราทดใหม่

- 1.7 วัดความเร็วรอบและบันทึกผลที่ได้แล้วเปรียบเทียบกับ

2.เฟืองดอกจอก

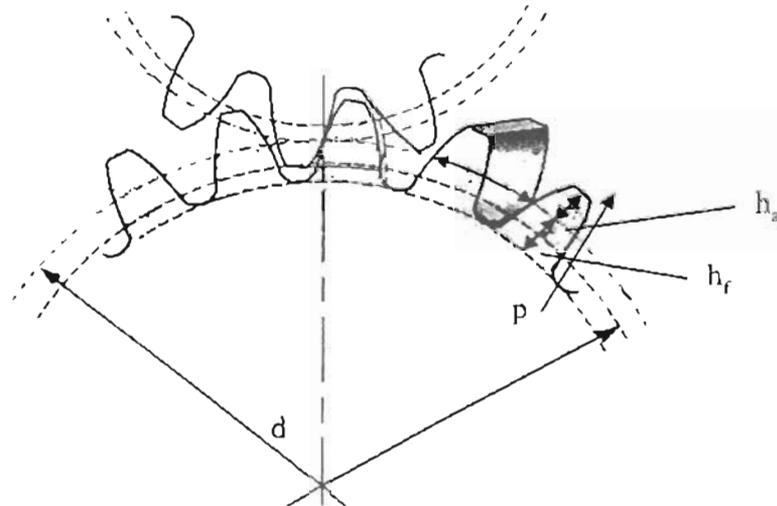
- 2.1 ทำการวัดขนาดต่างๆ ของเฟืองดอกจอกแต่ละตัว แล้วบันทึกค่าที่ได้ลงในใบงาน
- 2.2 หลังจากได้ขนาดที่วัดจากเฟืองแล้ว ให้ทำการคำนวณค่าต่างๆ ตามสูตรทางทฤษฎี
- 2.3 หาอัตราทดของคู่เฟืองแล้วบันทึกผล
- 2.4 หาความเร็วรอบจากการคำนวณ
- 2.5 ใช้เครื่องมือวัดความเร็วรอบและบันทึกความเร็วรอบที่ได้จากการใช้เครื่องมือวัด

3.เฟืองเฉียง

- 3.1 ทำการวัดขนาดต่างๆ ของเฟืองแต่ละตัว แล้วบันทึกค่าที่ได้ลงในใบงาน
- 3.2 หลังจากได้ขนาดที่วัดจากเฟืองแล้ว ให้ทำการคำนวณค่าต่างๆ ตามสูตรทางทฤษฎี
- 3.3 หาอัตราทดของคู่เฟืองแล้วบันทึกผล
- 3.4 หาระยะศูนย์กลางของเฟือง ซึ่งเป็นระยะของการขบกันของคู่เฟืองที่ถูกต้อง แล้วทำการปรับเปลี่ยนระยะศูนย์กลางของเฟือง

- 3.5 หาความเร็วรอบจากการคำนวณ
- 3.6 ใช้เครื่องมือวัดความเร็วรอบและบันทึกความเร็วรอบที่ได้จากการใช้เครื่องมือวัด

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม	สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ		
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาขนาดของเฟืองตรง	ใบประกอบ	1 / 1

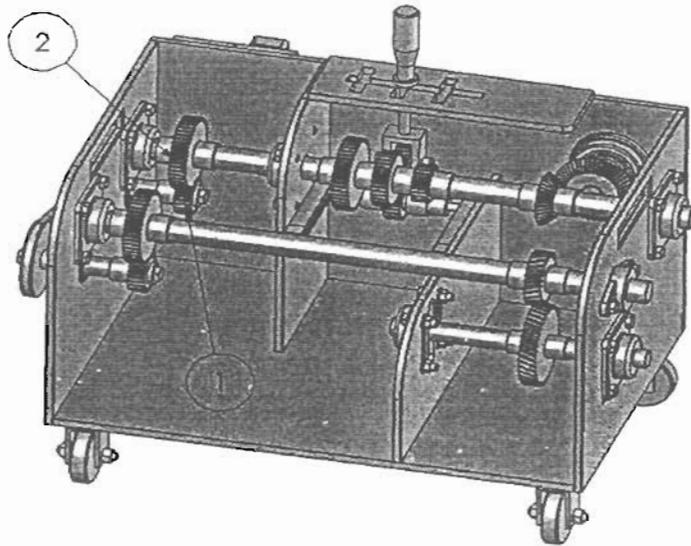


รายการ		
เฟืองตรงหมายเลข		
โมดูล	m	
จำนวนฟัน	z	
เส้นผ่านศูนย์กลางพิตช์	$d = mz$	
มุมกด	α	
ความสูงทั้งหมด	h	
ความสูงส่วนบน	h_a	
ความสูงส่วนล่าง	h_f	
เส้นผ่านศูนย์กลางยอดฟัน	$d_a = d + 2h_a$	
เส้นผ่านศูนย์กลางโคนฟัน	$d_f = d - 2h_f$	
เซอร์คิวลาร์พิตช์	$p = \pi m$	
พิตช์ฐาน	$p_b = p \cos \alpha$	
เส้นผ่านศูนย์กลางฐาน	$d_b = d \cos \alpha$	

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาความเร็วรอบของเฟืองตรง	ใบประกอบ	1 / 2

การส่งกำลังจากเฟืองตรงหมายเลข 1 → → → เฟืองตรงหมายเลข 2 → → →

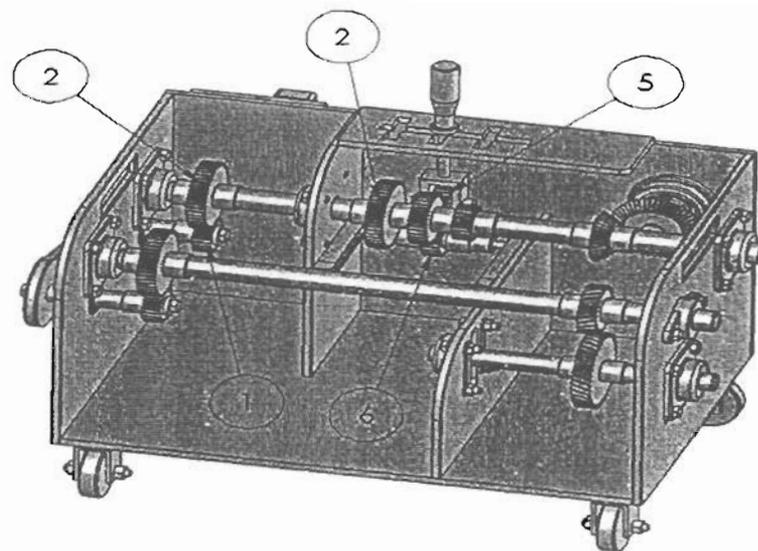
Output



รายการ			
กำลังของมอเตอร์	P_m	0.25 kW	
ความเร็วรอบของมอเตอร์	n_m	1470 rpm	
	เฟือง	เฟืองหมายเลข 1	เฟืองหมายเลข 2
จำนวนฟัน	z	24	48
อัตราทด	$i = \frac{z_2}{z_1}$	2	
ความเร็วรอบจากการคำนวณ (rpm)	$n_2 = \frac{n_1}{i}$	630	315
ความเร็วรอบจากการวัด (rpm)	n	611	305

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาความเร็วรอบของเฟืองตรง	ใบปะลอง	1 / 3

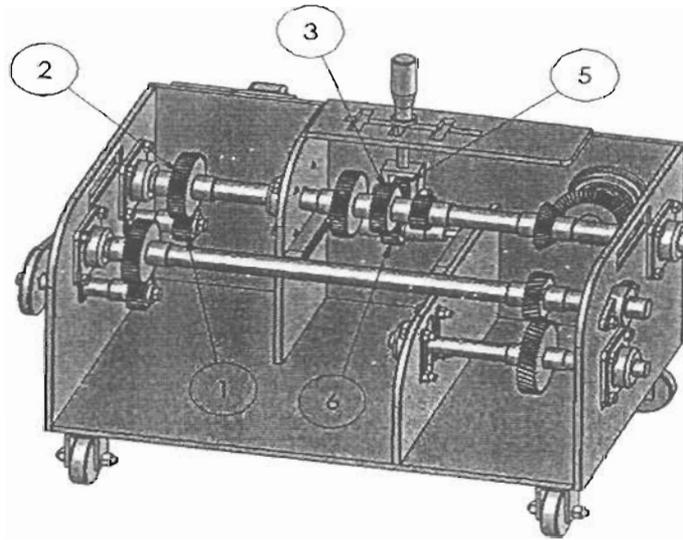
การส่งกำลังจากเฟืองตรงหมายเลข 1 \longrightarrow เฟืองตรงหมายเลข 2 \longrightarrow
เฟืองตรงหมายเลข 2 \longrightarrow เฟืองตรงหมายเลข 5 \longrightarrow เฟืองตรงหมายเลข 6
 \longrightarrow Output



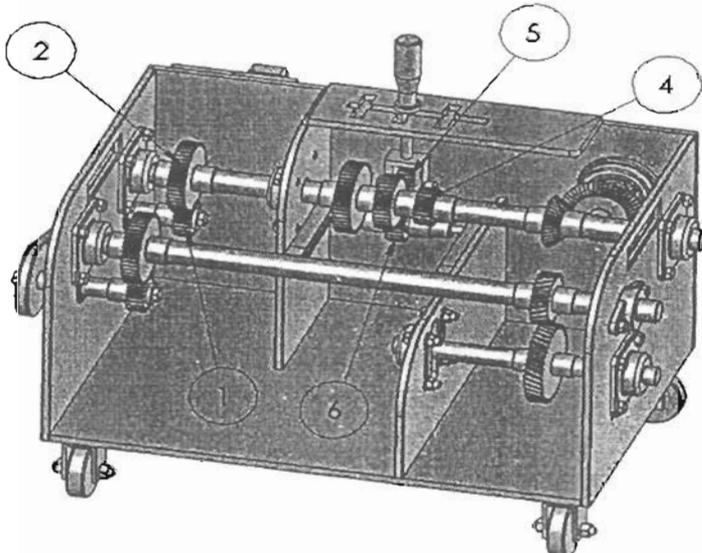
รายการ			
กำลังของมอเตอร์	P_m	0.25 kW	
ความเร็วรอบของมอเตอร์	n_m	1470 rpm	
	เฟือง	เฟืองหมายเลข 1	เฟืองหมายเลข 6
จำนวนฟัน	z	24	24
อัตราทด	$i = \frac{z_2}{z_1} \times \frac{z_5}{z_2} \times \frac{z_6}{z_5}$	1	
ความเร็วรอบจากการคำนวณ (rpm)	$n_2 = \frac{n_1}{i}$	630	630
ความเร็วรอบจากการวัด (rpm)	n	611	611

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาความเร็วรอบของเฟืองตรง	ใบประกอบ	1 / 4

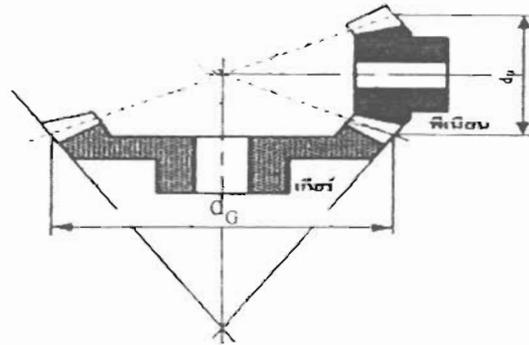
การส่งกำลังจากเฟืองตรงหมายเลข 1 → เฟืองตรงหมายเลข 2 →
 เฟืองตรงหมายเลข 3 → เฟืองตรงหมายเลข 5 → เฟืองตรงหมายเลข 6
 → Output



รายการ			
กำลังของมอเตอร์	P_m	0.25 kW	
ความเร็วรอบของมอเตอร์	n_m	1470 rpm	
	เฟือง	เฟืองหมายเลข 1	เฟืองหมายเลข 6
จำนวนฟัน	z	24	24
อัตราทด	$i = \frac{z_2}{z_1} \times \frac{z_5}{z_3} \times \frac{z_6}{z_4}$	1.33	
ความเร็วรอบจากการคำนวณ (rpm)	$n_s = \frac{n_1}{i}$	630	473
ความเร็วรอบจากการวัด (rpm)	n	611	459

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาความเร็วรอบของเฟืองตรง	ใบประสงค์	1/5
<p>การส่งกำลังจากเฟืองตรงหมายเลข 1 → เฟืองตรงหมายเลข 2 → เฟืองตรงหมายเลข 4 → เฟืองตรงหมายเลข 5 → เฟืองตรงหมายเลข 6 → Output</p>			
			
รายการ			
กำลังของมอเตอร์	P_m	0.25 kW	
ความเร็วรอบของมอเตอร์	n_m		
	เฟือง	เฟืองหมายเลข 1	เฟืองหมายเลข 6
จำนวนฟัน	z	24	24
อัตราทด	$i = \frac{z_2}{z_1} \times \frac{z_5}{z_4} \times \frac{z_6}{z_5}$	2	
ความเร็วรอบจากการคำนวณ (rpm)	$n_i = \frac{n_1}{i}$	630	315
ความเร็วรอบจากการวัด (rpm)	n		

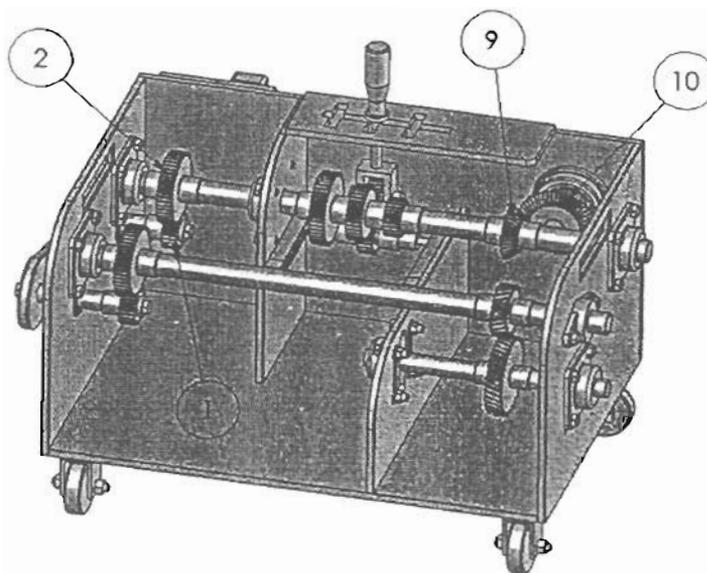
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาขนาดเฟืองคอกจอก	ใบประสงค์	2 / 1



รายการ		
เฟืองคอกจอกหมายเลข 9 (ตัวขับ)		
โมดูล	m	2 มม.
จำนวนฟัน	z	35
เส้นผ่านศูนย์กลางพิตช์	$d = mz$	70 มม.
มุมกรวย	$\delta_1 = \tan^{-1} \frac{1}{i}, \delta_2 = \tan^{-1}(i), i = \frac{z_2}{z_1}$	36.1 องศา
รัศมีกรวย	$R_a = \frac{d}{2 \sin \delta}$	59.4 มม.
มุมยอดฟัน	$\mathcal{G}_a = \tan^{-1} \left(\frac{m}{R_a} \right)$	1.928 องศา
มุมโคนฟัน	$\mathcal{G}_f = \tan^{-1} \left(\frac{1.2m}{R_a} \right)$	2.314 องศา
เส้นผ่านศูนย์กลางยอดฟัน	$d_a = d + 2m \cos \delta$	73.23 มม.
เส้นผ่านศูนย์กลางโคนฟัน	$d_f = d - 2.4 \cos \delta$	68.06 มม.
มุมกรวยยอดฟัน	$\delta_a = \delta + \mathcal{G}_a$	38.028 องศา
มุมกรวยโคนฟัน	$\delta_f = \delta + \mathcal{G}_f$	38.414 องศา

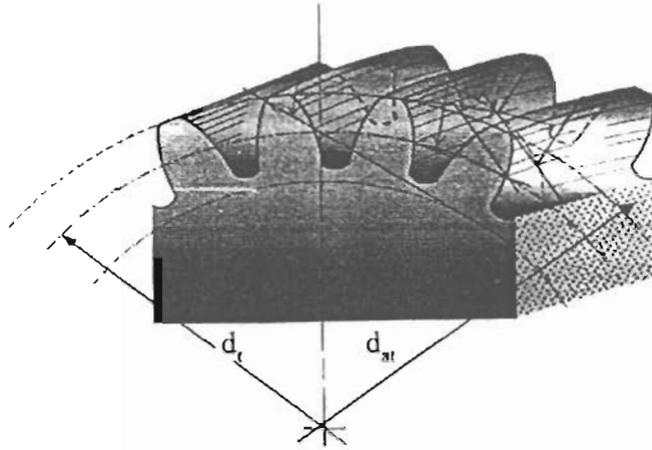
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม	สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ		
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาความเร็วรอบของเฟืองคอกจอก	ใบประกอบ	2 / 2

การส่งกำลังจากเฟืองตรงหมายเลข 1 → เฟืองตรงหมายเลข 2 →
เฟืองคอกจอกหมายเลข 9 → เฟืองคอกจอกหมายเลข 10 → Output



รายการ			
กำลังของมอเตอร์	P_m	0.25 kW	
ความเร็วรอบของมอเตอร์	n_m	1470 rpm	
	เฟือง	เฟืองหมายเลข 1	เฟืองหมายเลข 10
จำนวนฟัน	z	24	48
อัตราทด	$i = \frac{z_2}{z_1} \times \frac{z_{10}}{z_9}$	2.74	
ความเร็วรอบจากการคำนวณ (rpm)	$n_i = \frac{n_1}{i}$	630	229
ความเร็วรอบจากการวัด (rpm)	n	611	223

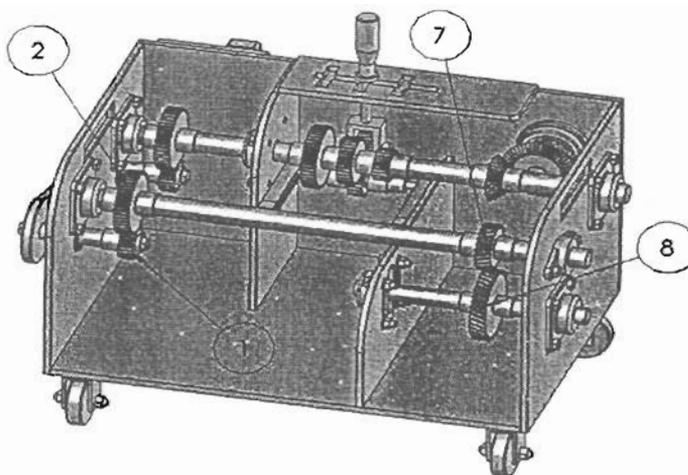
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาขนาดของเฟืองเฉียง	ใบประสงค์	3 / 1



รายการ		
เฟืองเฉียงหมายเลข 7 (ตัวขับ)		
โมดูล	m_n	2.5 mm.
โมดูล	m_t	2.66 mm.
จำนวนฟัน	Z	25
เส้นผ่านศูนย์กลางพิตช์	$d_t = m_t z$	66.5 mm.
มุมกค	A	20°
มุมฮิลิกซ์	$\beta = \cos^{-1} \left(\frac{m_n}{m_t} \right)$	19.97°
ความสูงทั้งหมด	H	5.625 mm.
ความสูงส่วนบน	h_s	2.5 mm.
ความสูงส่วนล่าง	h_f	3.125 mm.
เส้นผ่านศูนย์กลางยอดฟัน	$d_{gt} = d_t + 2m_n$	71.5 mm.
เส้นผ่านศูนย์กลางโคนฟัน	$d_n = d_t - 2.4m_n$	60.5 mm.
ฟันสมมูล	$z_e = \frac{z}{(\cos\beta)^3}$	30.11

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม		สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ	
	วิชา : ออกแบบชิ้นส่วนเครื่องจักรกล	ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล	
	เรื่อง : การหาความเร็วรอบของเฟืองเฉียง	ใบประสงค์	3 / 2

การส่งกำลังจากเฟืองตรงหมายเลข 1 → เฟืองตรงหมายเลข 2 →
เฟืองเฉียงหมายเลข 7 → เฟืองเฉียงหมายเลข 8 → Output



รายการ			
กำลังของมอเตอร์	P_m	0.25 kW	
ความเร็วรอบของมอเตอร์	n_m	1470 rpm	
เฟือง		เฟืองหมายเลข 1	เฟืองหมายเลข 8
จำนวนฟัน	z	24	40
อัตราทด	$i = \frac{z_2}{z_1} \times \frac{z_8}{z_7}$	3.2	
ความเร็วรอบจากการคำนวณ (rpm)	$n_2 = \frac{n_1}{i}$	590	184
ความเร็วรอบจากการวัด (rpm)	n	584	182
ระยะห่างระหว่างศูนย์กลางของเฟือง 7 กับ เฟือง 8	$a = \frac{m_t(z_7 + z_8)}{2}$	คำนวณ	เครื่องมือวัด
		88.95 mm.	87.5 mm.

ใบทดสอบ

เรื่อง การส่งกำลังด้วยเฟือง วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล เวลา 10 นาที

จงอ่านข้อความต่อไปนี้แล้วใส่เครื่องหมาย ✓ หน้าข้อความที่เห็นว่าถูก และใส่เครื่องหมาย ✗ หน้าข้อความที่เห็นว่าผิด

-1. ข้อดีของการใช้ระบบส่งกำลังแบบเฟือง คือ อัตราทดคงที่แน่นอน มีความแข็งแรงทนทาน สามารถใช้กับงานที่มีอุณหภูมิสูง
-2. เบ็คเกิ้ล คือ ระยะห่างของฟันเฟืองตัวขับและตัวตามที่วัดบนส่วนโค้ง
-3. วิธีการบำรุงรักษาและหล่อลื่นระบบส่งกำลังแบบเฟืองนิยมใช้จารบี
-4. เกรียร์รันช์ คือ ระยะห่างระหว่างฟันของเฟืองตัวหนึ่งและคนฟันของเฟืองอีกตัวหนึ่งที่ขบกันจะมีระยะห่างในจำนวนที่คงที่
-5. เฟืองท้ายที่ใช้อยู่ในรถยนต์ใช้เฟืองตรงเป็นตัวถ่ายทอดกำลังงาน
-6. มุมเอียงของฟันเฟือง จะมีค่าแตกต่างกันระหว่าง 10 องศา ถึง 45 องศา
-7. คู่เฟืองประกอบด้วยเฟือง 2 ตัว ที่มีการหมุนรอบเพลางาน ด้วยอัตราส่วนความเร็วมุมคงที่ โดยมีตัวหนึ่งเป็นตัวขับ และอีกตัวหนึ่งเป็นตัวตาม
-8. ข้อเสียของเฟืองเฉียงคือ ราคาที่ใช้ในการผลิตสูง สามารถทำความเร็วรอบสูงๆ ได้น้อยกว่าเฟืองตรง
-9. สิ่งที่สำคัญในการเลือกใช้ระบบส่งกำลังด้วยเฟืองคือ หลักการทำงานของชิ้นส่วนเครื่องจักรกล ชนิดการติดตั้งชิ้นส่วนเครื่องจักรกล และการบำรุงรักษา
-10. มุมตัดคือ มุมระหว่างเส้นพีตช์กับแกนเฟืองมุมพีตช์โคนเป็นส่วนที่สำคัญที่สุดของเฟืองคอกจอก

ใบเฉลยแบบทดสอบ

เรื่อง การส่งกำลังด้วยเฟือง วิชา ออกแบบเครื่องจักรกล เวลา 10 นาที

จงอ่านข้อความต่อไปนี้แล้วใส่เครื่องหมาย ✓ หน้าข้อความที่เห็นว่าถูก และใส่เครื่องหมาย ✗ หน้าข้อความที่เห็นว่าผิด

- ✓ 1. ข้อดีของการใช้ระบบส่งกำลังแบบเฟือง คือ อัตราทดคงที่แน่นอน มีความแข็งแรงทนทาน สามารถใช้กับงานที่มีอุณหภูมิสูง
- ✓ 2. แบริ่งแกล้ง คือ ระยะห่างของฟันเฟืองตัวขับและตัวตามที่วัดบนส่วนโค้ง
- ✗ 3. วิธีการบำรุงรักษาและหล่อลื่นระบบส่งกำลังแบบเฟืองนิยมใช้จารบี
- ✓ 4. เกรียร์รันช์ คือ ระยะห่างระหว่างฟันของเฟืองตัวหนึ่งและคนฟันของเฟืองอีกตัวหนึ่งที่

ขบ

กันจะมีระยะห่างในจำนวนที่คงที่

- ✗ 5. เฟืองท้ายที่ใช้อยู่ในรถยนต์ใช้เฟืองตรงเป็นตัวถ่ายทอดกำลังงาน
- ✗ 6. มุมเอียงของฟันเฟือง จะมีค่าแตกต่างกันระหว่าง 10 องศา ถึง 45 องศา
- ✓ 7. คู่เฟืองประกอบด้วยเฟือง 2 ตัว ที่มีการหมุนรอบเพลางาน ด้วยอัตราส่วนความเร็วมุม

คงที่

โดยมีตัวหนึ่งเป็นตัวขับ และอีกตัวหนึ่งเป็นตัวตาม

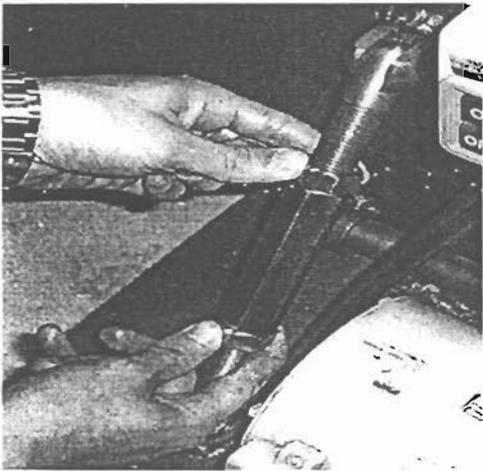
- ✓ 8. ข้อเสียของเฟืองเฉียงคือ ราคาที่ใช้ในการผลิตสูง สามารถทำความเร็วรอบสูงๆ ได้น้อยกว่าเฟืองตรง
- ✓ 9. สิ่งที่สำคัญในการเลือกใช้ระบบส่งกำลังด้วยเฟืองคือ หลักการทำงานของชิ้นส่วนเครื่องจักรกล ชนิดการติดตั้งชิ้นส่วนเครื่องจักรกล และการบำรุงรักษา
- ✗ 10. มุมตัดคือ มุมระหว่างเส้นพีคซ์กับแกนเฟืองมุมพีคซ์โคจรเป็นส่วนที่สำคัญที่สุดของเฟืองคอกจอก

คู่มือการใช้ชุดทดลองการส่งกำลังด้วยเฟือง

1. การใส่และปรับตั้งสายพาน



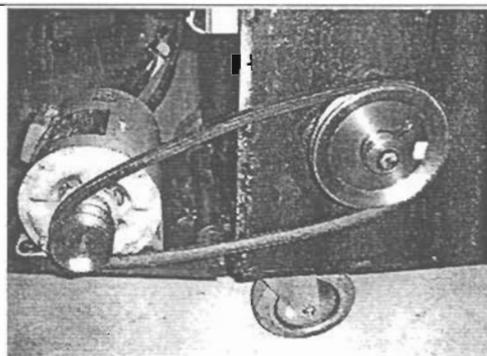
1.1 ตรวจสอบเช็คล็อกของชุดทดลองว่าได้ถอดออกแล้ว เพื่อป้องกันอันตรายขณะทำงาน



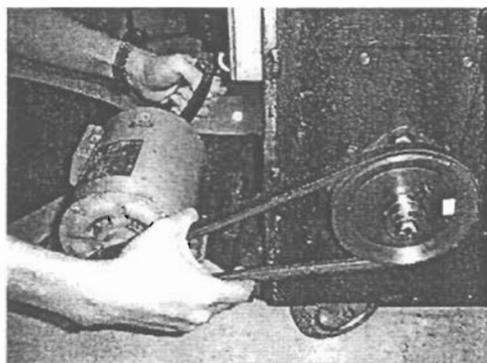
1.2 ที่แขนยึดระหว่างแผ่นฐานมอเตอร์กับโครง ให้คลายน็อตตัวบนและตัวล่างออก โดยประมาณ เพื่อให้เกิดช่องว่างสำหรับหมุนน็อตตัวกลาง



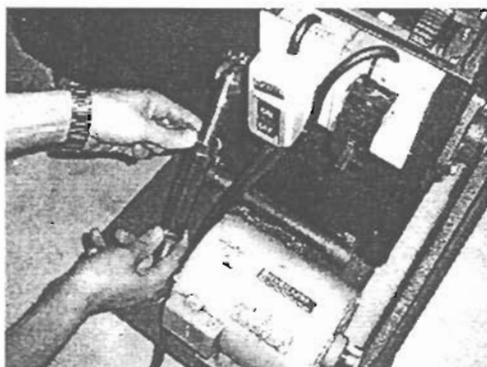
1.3 หมุนน็อตตัวกลาง เพื่อให้ฐานของมอเตอร์ยกขึ้น จนได้ระยะที่สามารถใส่สายพานที่ पुलเลย์ได้



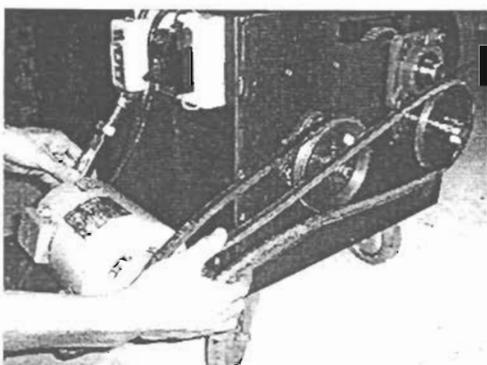
1.4 นำสายพานคล้องใส่ที่พูลเลย์ของ
มอเตอร์และพูลเลย์ที่ติดกับเพลลาที่
ตัวเครื่อง



1.5 หมุนนัตตัวกลางพร้อมกับใช้มือบีบที่
สายพาน เพื่อทดสอบว่าสายพานตึง
พอประมาณ อย่าให้ตึงมากหรือน้อยเกินไป

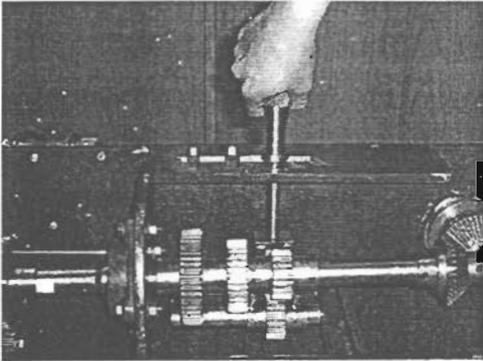


1.6 เมื่อสายพานตึงพอประมาณแล้ว ก็ให้
ขันนัตตัวบนและตัวล่างเพื่อล็อกนัต
ตัวกลางไม่ให้คลายตัวขณะเดินเครื่อง

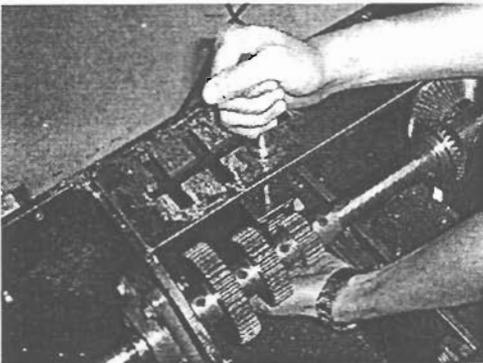


1.7 ถ้าต้องการใส่สายพานเส้นขาว ก็ให้
ใช้วิธีเดียวกันกับการใส่สายพานเส้นสั้น
จากขั้นตอนที่ผ่านมานั่นเอง

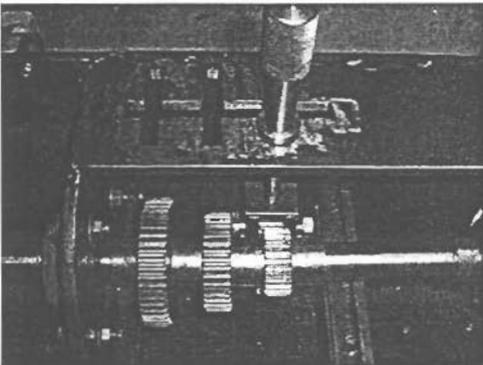
2. การเลื่อนเฟืองสะพานเข้ากับเฟืองตัวอื่น



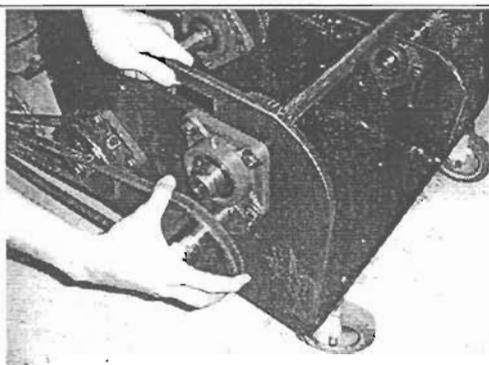
2.1 ใช้มือหมุนคลายคันทันโยกออกพอประมาณ



2.2 ใช้มือข้างหนึ่งจับคันทันโยกและมืออีกข้างหนึ่งดันเฟืองสะพานให้เข้าขบกับเฟืองที่เพลา แล้วหมุนล็อกคันทันโยก

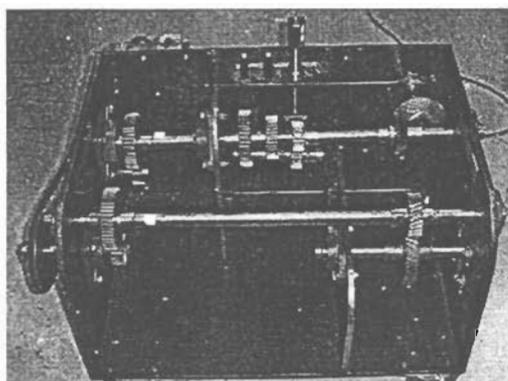


2.3 สามารถเลื่อนเฟืองสะพานเข้ากับเฟืองที่เพลาได้ทั้ง 3 เฟือง โดยการเลื่อนเข้าขบทีละเฟือง ตามการทดลอง

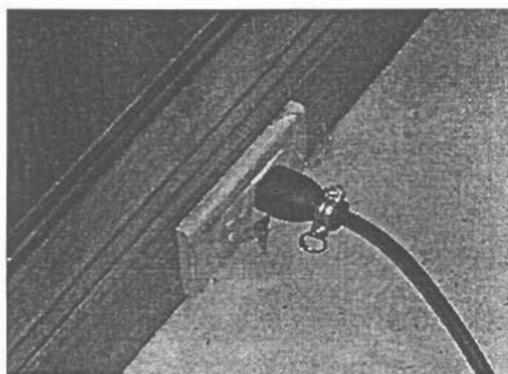


2.4 ตรวจสอบการขบกันของคู่เฟืองว่าเกิดการขัดกันหรือไม่ โดยการใช้มือหมุนที่พูลเลย์คู่ เพื่อป้องกันความเสียหายที่เกิดจากการขัดกันของคู่เฟือง

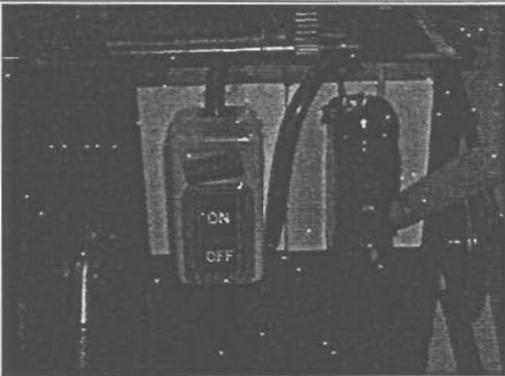
3. การเดินเครื่อง หลังจากที่ปรับตั้งส่วนต่างๆ พร้อมแล้ว



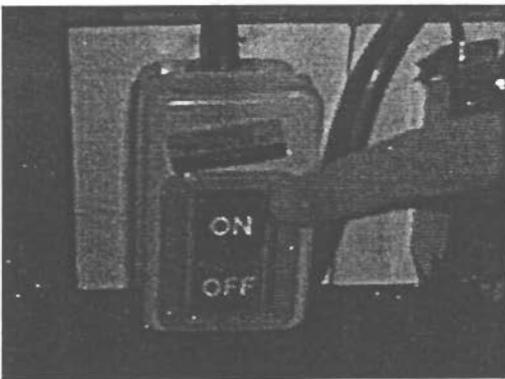
3.1 ตรวจสอบความเรียบร้อยของเครื่องว่าอยู่ในสภาพสมบูรณ์พร้อมที่จะทำงาน



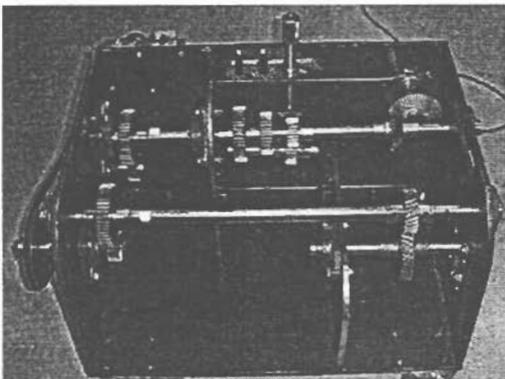
3.2 เสียบปลั๊กไฟ



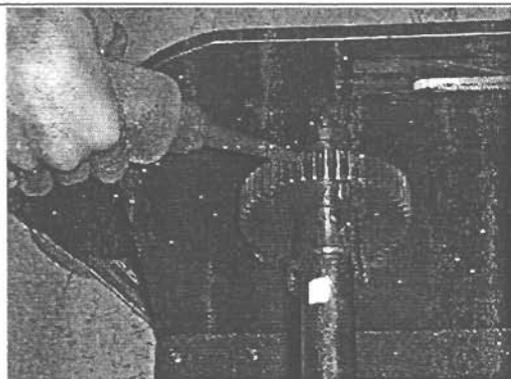
3.3 เปิดสวิตช์คัตเอาต์ตำแหน่ง ON



3.4 กดสวิตช์ ON เพื่อให้เครื่องทำงาน และกดสวิตช์ OFF เมื่อต้องการหยุดเครื่อง



3.5 ขณะเครื่องทำงาน ต้องระมัดระวัง การเกิดอันตรายจากส่วนต่างๆ ที่กำลังทำงานอยู่เสมอ



3.6 ถ้าต้องการหล่อลื่นก็ให้ใช้น้ำมันเครื่องหยอดที่เฟืองพอประมาณ

ภาคผนวก ง

- แบบโครงสร้างของชุดประลอง

