

การกำหนดสัญลักษณ์ GD&T และค่าความคลาดเคลื่อน

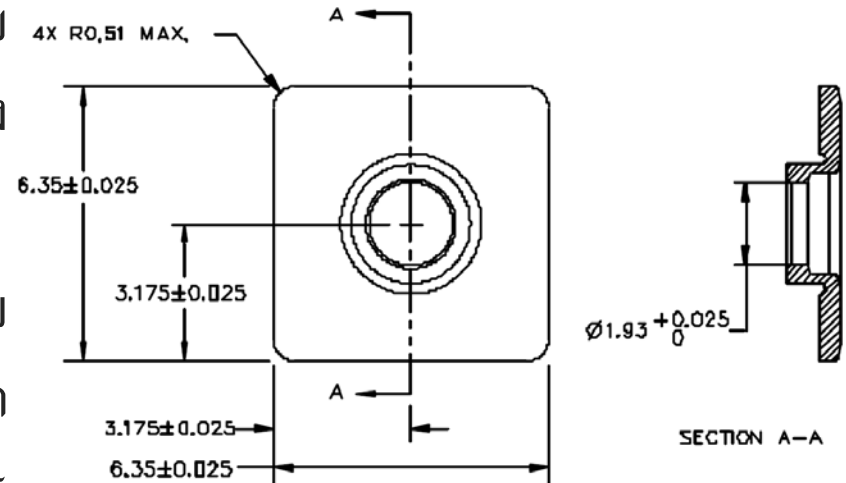
ดร.นรินทร์ จันทวงศ์

ฝ่ายมาตรวิทยามิติ

สถาบันมาตรวิทยาแห่งชาติ

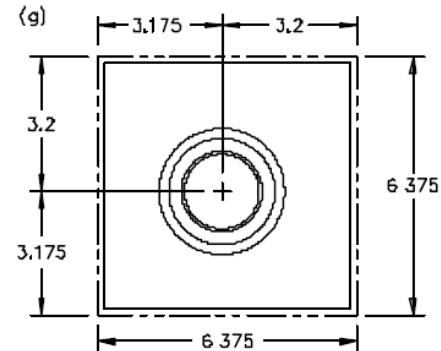
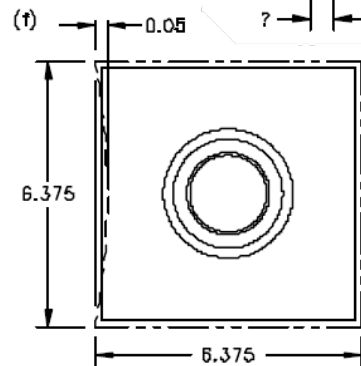
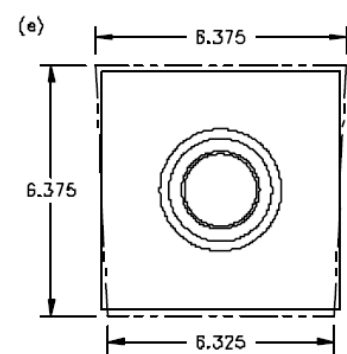
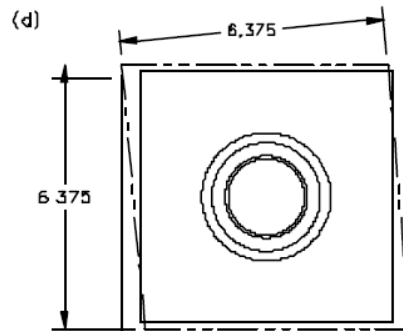
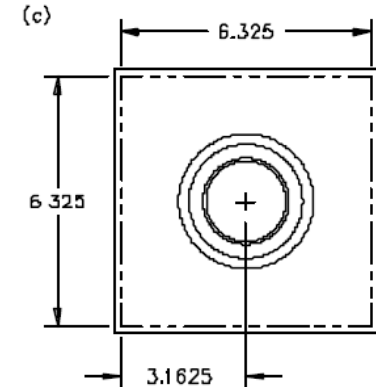
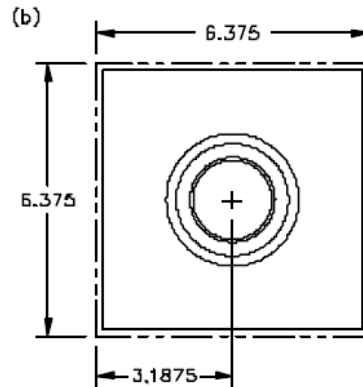
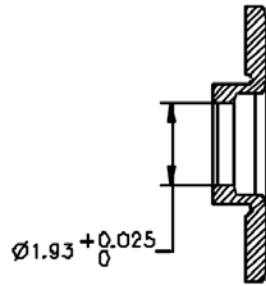
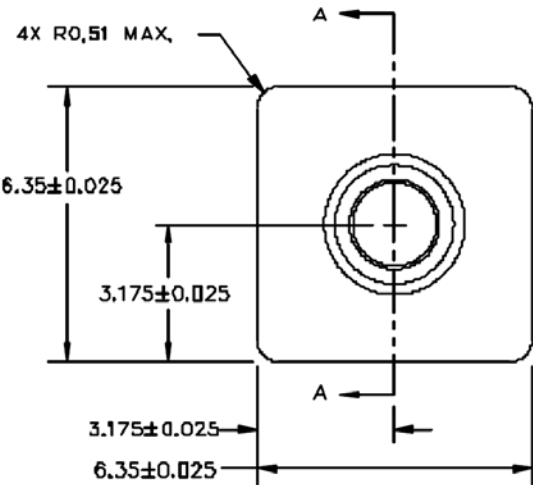
สิ่งที่คิด VS สิ่งที่เป็น

- การบอกแค่ขนาดไม่เพียงพอ
 - การบอกขนาดนั้นไม่สามารถควบคุมหรือบ่งบอกความสัมพันธ์ระหว่างฟีเจอร์ที่เราสนใจ
 - การแสดงถึงความสัมพันธ์ในรูปแบบของการควบคุมต่างๆ เช่น ความฉาก ความร่วมแกน หรือความสมมาตรของตำแหน่งหรือทิศทางเป็นสิ่งจำเป็นเพื่อป้องกันความไม่สมบูรณ์ของแบบงาน



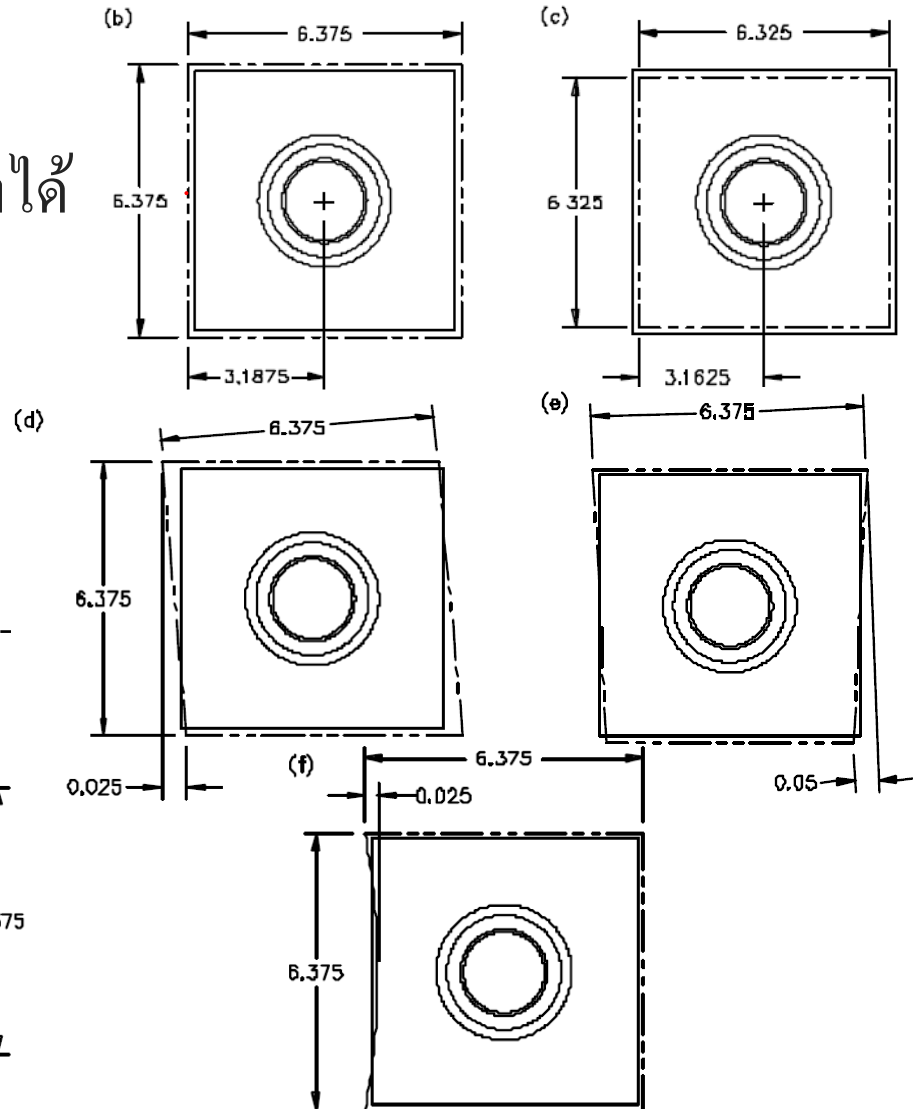
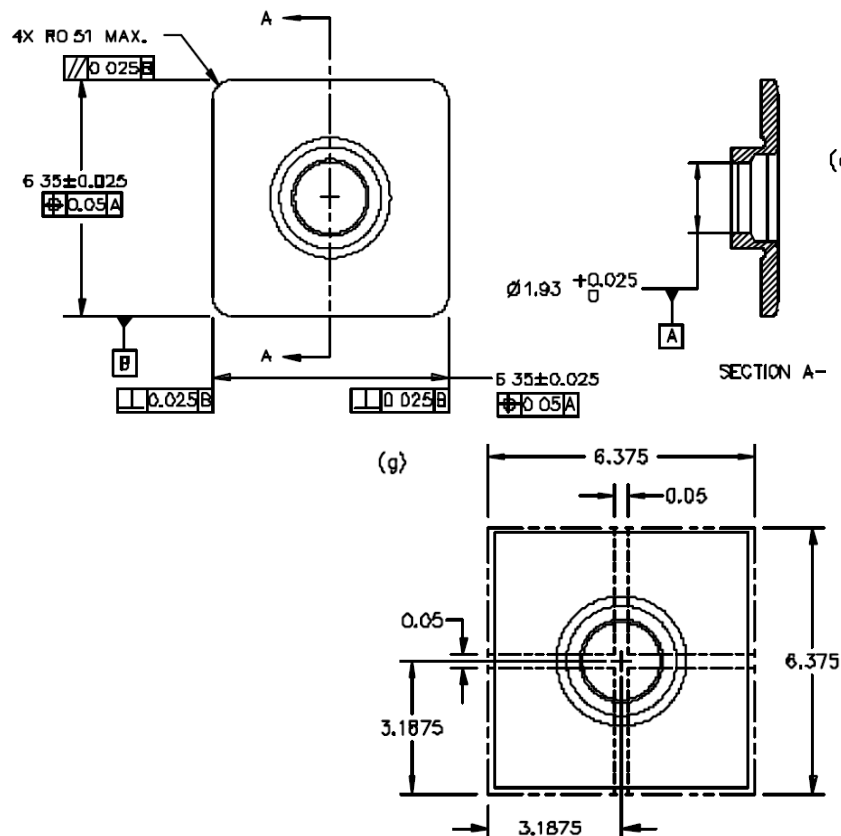
สิ่งที่คิด VS สิ่งที่เป็น

การบอกแก่งขนาดไม่เพียงพอ



สิ่งที่คิด VS สิ่งที่เป็น

การบอกขนาดและควบคุมทางเรขาคณิตสามารถช่วยแก้ปัญหาได้



[Engineering drawing]

- เป็นหนึ่งในเครื่องมือในการสื่อสารที่สำคัญสำหรับการผลิต
- แบบงานไม่ใช่แค่รูปภาพ แต่เป็นสิ่งที่สามารถใช้ในการคำนวณ ต้นทุน การกำหนดวัตถุดิบ การกำหนดทูลที่ใช้ในการผลิต
- กำหนดวิธีการผลิต การตรวจสอบ และการประกอบชิ้นงาน
- ทวนสอบชิ้นงานที่ผลิตตามข้อมูลที่อยู่ในแบบ

[Drawing types]

■ Note

- มักจะใช้กับ parts เช่น nuts, bolts, bearing เป็นต้น โดยมากมักจะเป็นการกำหนดรายละเอียดมากกว่าการใช้รูปภาพ

■ Detail

- แบบจะแสดงรายละเอียดทั้งหมดของชิ้นงาน

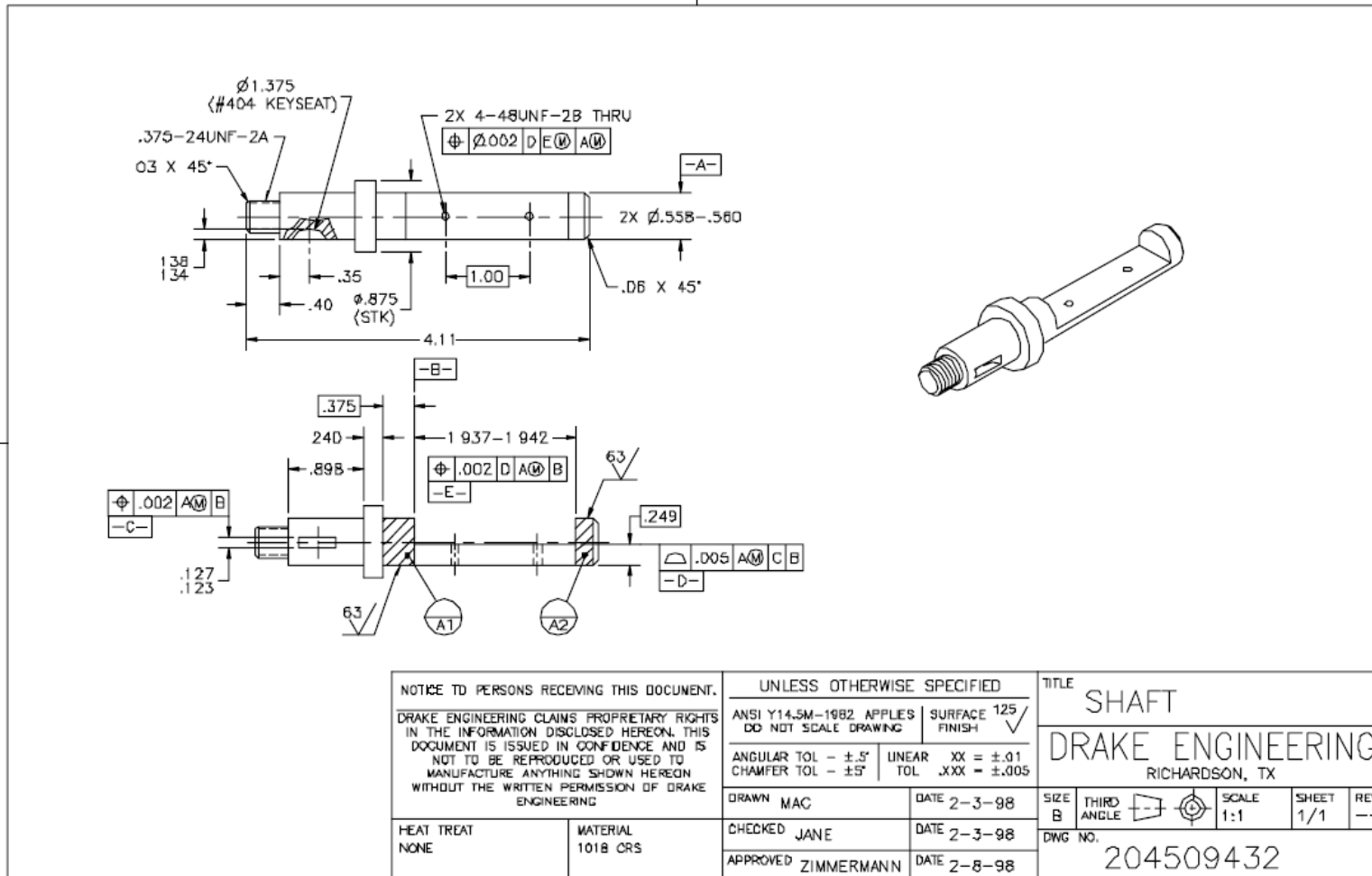
■ Assembly

- แบบประกอบจะแสดงในรูปของการประกอบบางส่วนหรือการประกอบสำเร็จ โดยจะแสดงถึงตำแหน่งที่สัมพันธ์กันระหว่างชิ้นงาน

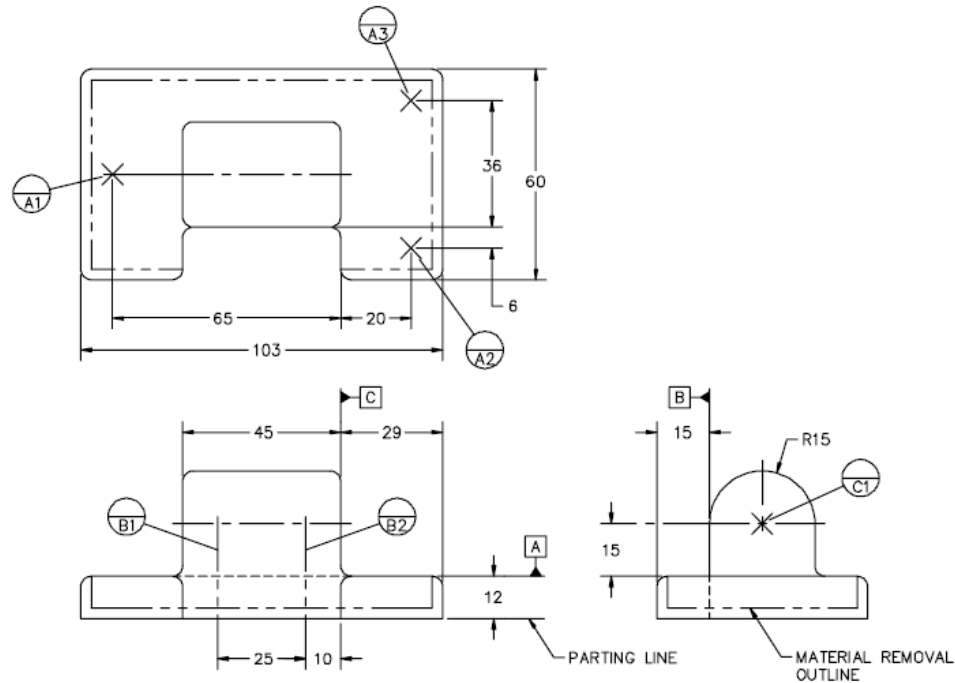
[Drawing types - Note]

<p>HEX HEAD CAP SCREW .25-20UNC-2A X 1.50 GRADE 2 CHROME PLATE .001-.002 THK VENDOR - HILMAN VENDOR NO. - 190018</p>																									
			<table border="1"> <tr> <td colspan="4">TITLE</td> </tr> <tr> <td colspan="4">HEX HD CAP SCR</td> </tr> <tr> <td colspan="4">MULTIMAC</td> </tr> <tr> <td colspan="4">ATHENS, OHIO</td> </tr> </table>				TITLE				HEX HD CAP SCR				MULTIMAC				ATHENS, OHIO						
TITLE																									
HEX HD CAP SCR																									
MULTIMAC																									
ATHENS, OHIO																									
<table border="1"> <tr> <td>DRAWN MAC</td> <td>DATE 1-19-98</td> <td>SIZE A</td> <td>THIRD ANGLE </td> <td>SCALE --</td> <td>SHEET 1/1</td> <td>REV --</td> </tr> <tr> <td>CHECKED PDD</td> <td>DATE 1-22-98</td> <td colspan="4">DWG NO.</td> </tr> <tr> <td>APPROVED DAA</td> <td>DATE 1-28-98</td> <td colspan="4">F190018</td> </tr> </table>	DRAWN MAC	DATE 1-19-98	SIZE A	THIRD ANGLE 	SCALE --	SHEET 1/1	REV --	CHECKED PDD	DATE 1-22-98	DWG NO.				APPROVED DAA	DATE 1-28-98	F190018									
DRAWN MAC	DATE 1-19-98	SIZE A	THIRD ANGLE 	SCALE --	SHEET 1/1	REV --																			
CHECKED PDD	DATE 1-22-98	DWG NO.																							
APPROVED DAA	DATE 1-28-98	F190018																							

Drawing types -Detail



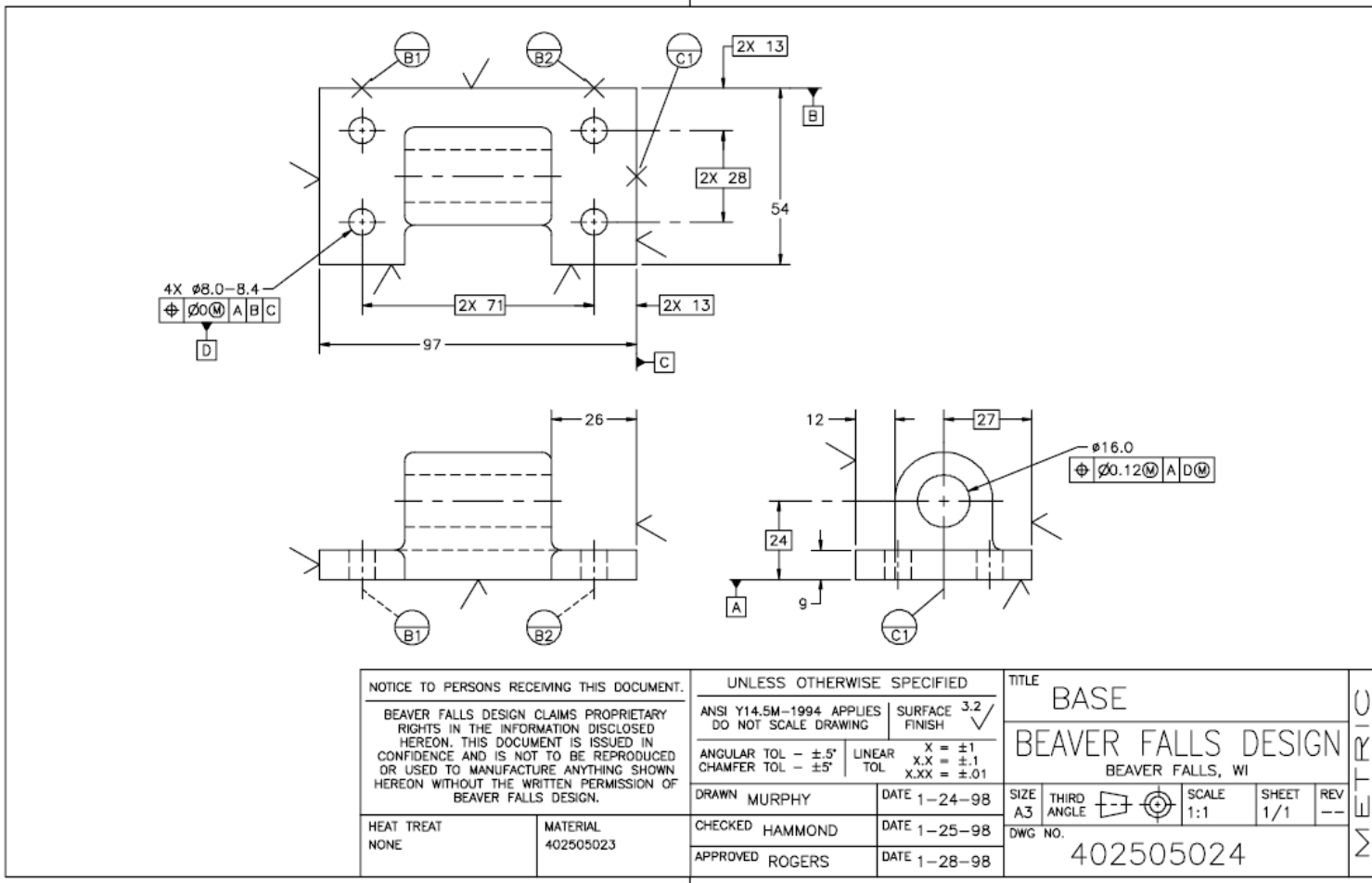
Drawing types -Detail



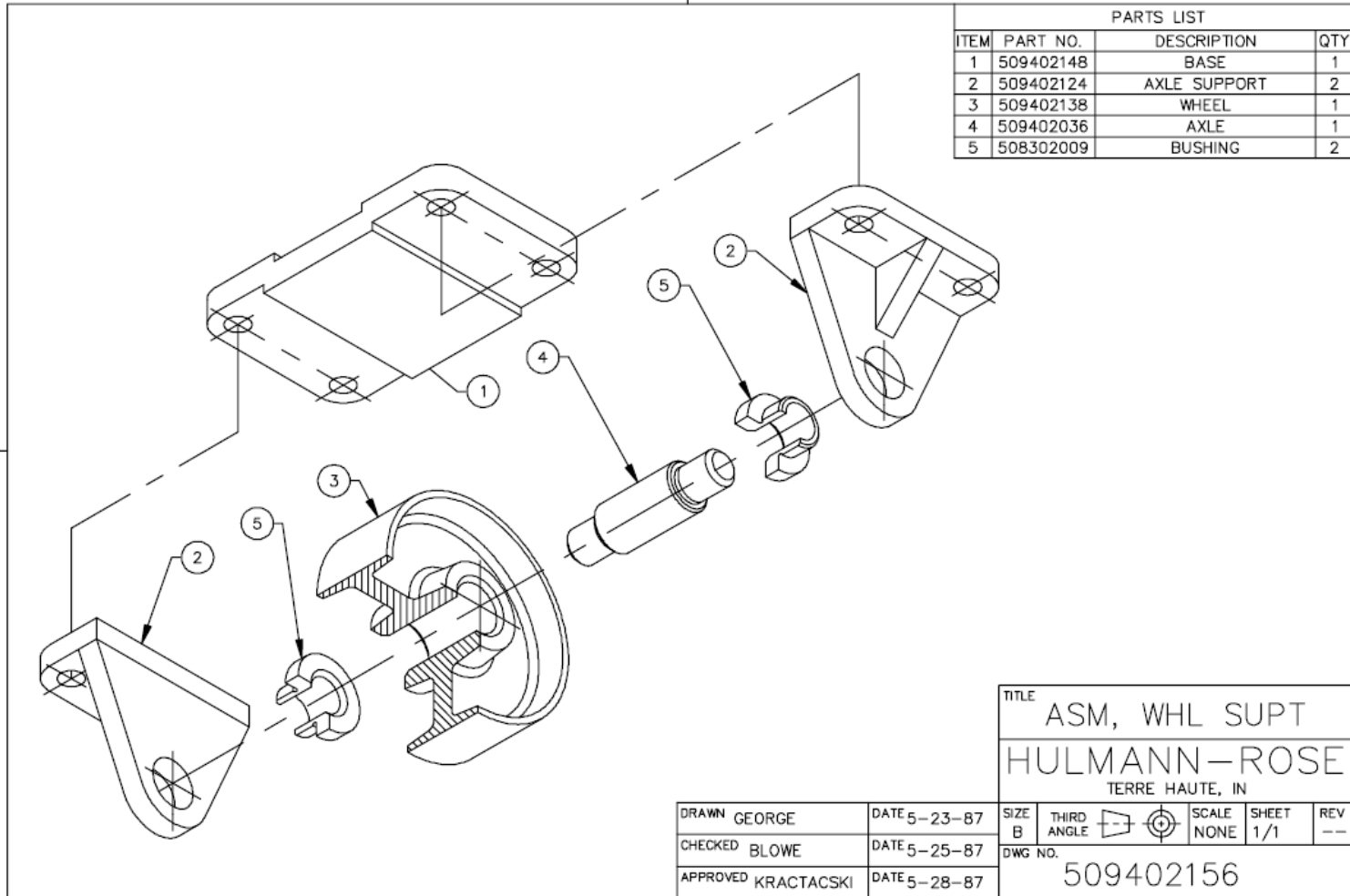
- NOTES:
 1 - ALL RADII 3
 2 - ALL DIMENSIONS ARE BASIC
 3 - $\square 0.5 \begin{matrix} A \\ B \\ C \end{matrix}$
 APPLIES TO ALL SURFACES
 4 - 3 DEGREES DRAFT MAX

NOTICE TO PERSONS RECEIVING THIS DOCUMENT. BEAVER FALLS DESIGN CLAIMS PROPRIETARY RIGHTS IN THE INFORMATION DISCLOSED HEREON. THIS DOCUMENT IS ISSUED IN CONFIDENCE AND IS NOT TO BE REPRODUCED OR USED TO MANUFACTURE ANYTHING SHOWN HEREON WITHOUT THE WRITTEN PERMISSION OF BEAVER FALLS DESIGN.		UNLESS OTHERWISE SPECIFIED ANSI Y14.5M-1994 APPLIES DO NOT SCALE DRAWING		SURFACE FINISH 12.5 <input checked="" type="checkbox"/>		TITLE BASE	
HEAT TREAT NONE		MATERIAL CAST IRON		ANGULAR TOL - $\pm 5^\circ$	LINEAR TOL $x = \pm 1$ $x.x = \pm 1$ $x.xx = \pm .01$	BEAVER FALLS DESIGN BEAVER FALLS, WI	
		DRAWN MURPHY	DATE 1-24-98	SIZE A.3	THIRD ANGLE <input checked="" type="checkbox"/>	SCALE 1:1	SHEET 1/1
		CHECKED HAMMOND	DATE 1-25-98	DWG NO.		REV --	
		APPROVED ROGERS	DATE 1-28-98	402505023			

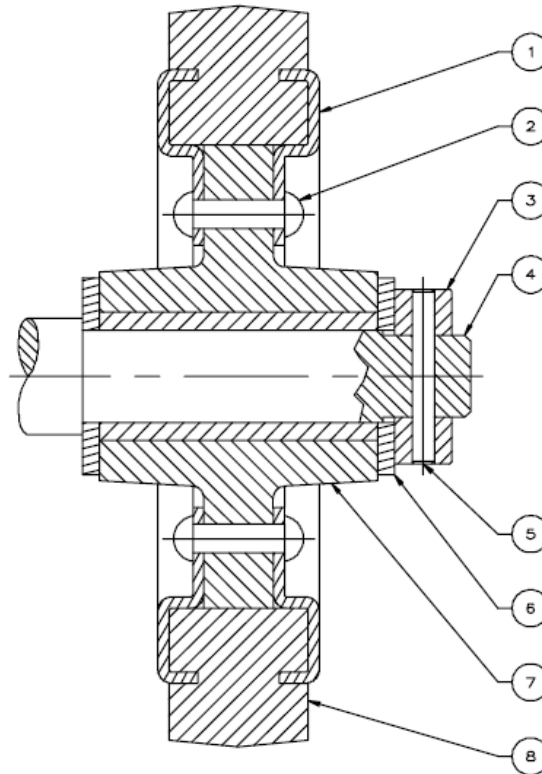
Drawing types -Detail



Drawing types - Assembly



Drawing types -Assembly



PARTS LIST			
ITEM	PART NO.	DESCRIPTION	QTY
1	2048697	BRACKET	2
2	2048663	RIVET	6
3	2048641	RETAINER	1
4	2048621	SHAFT	1
5	2048642	PIN SPRING	1
6	2048643	SPACER	2
7	2048692	HUB WHEEL	1
8	2048682	WHEEL	1

NOTICE TO PERSONS RECEIVING THIS DOCUMENT.

BEAVER FALLS DESIGN CLAIMS PROPRIETARY RIGHTS IN THE INFORMATION DISCLOSED HEREON. THIS DOCUMENT IS ISSUED IN CONFIDENCE AND IS NOT TO BE REPRODUCED OR USED TO MANUFACTURE ANYTHING SHOWN HEREON WITHOUT THE WRITTEN PERMISSION OF BEAVER FALLS DESIGN.

DRAWN	WALLY COX	DATE	7-6-98
CHECKED	BOB WILD	DATE	7-7-98
APPROVED	ALI BENDROB	DATE	7-7-98

TITLE
ASM WHEEL
BEAVER FALLS DESIGN
 ATHENS, OHIO

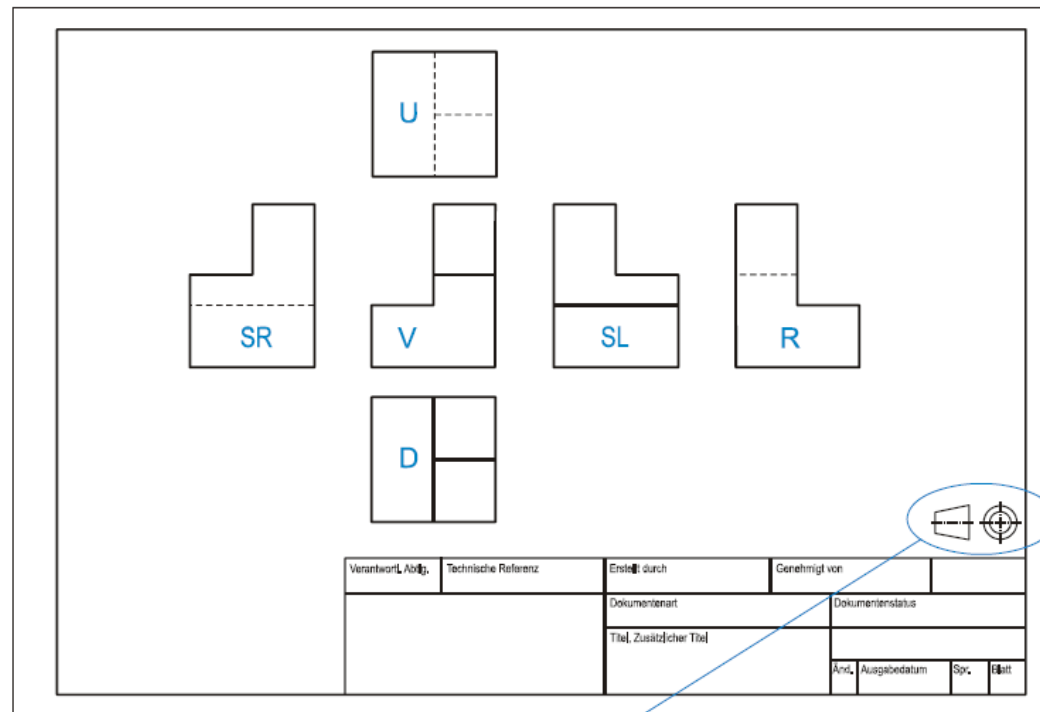
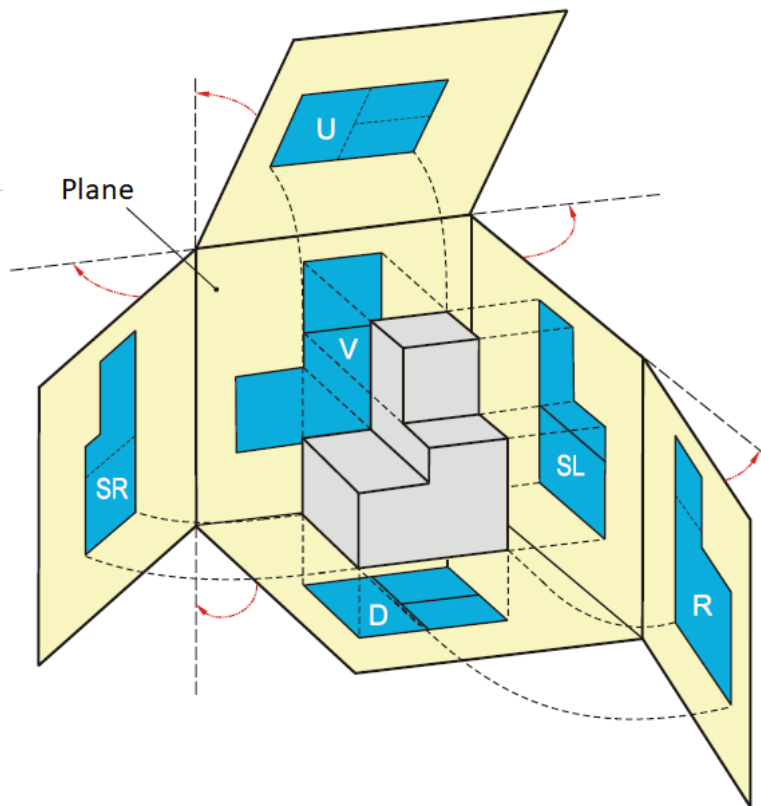
SIZE B	THIRD ANGLE		SCALE NONE	SHEET 1/1	REV --
-----------	----------------	--	---------------	--------------	-----------

DWG NO. 2048698

INCH

มุมมองภาพฉาย

■ มุมมองที่ 1

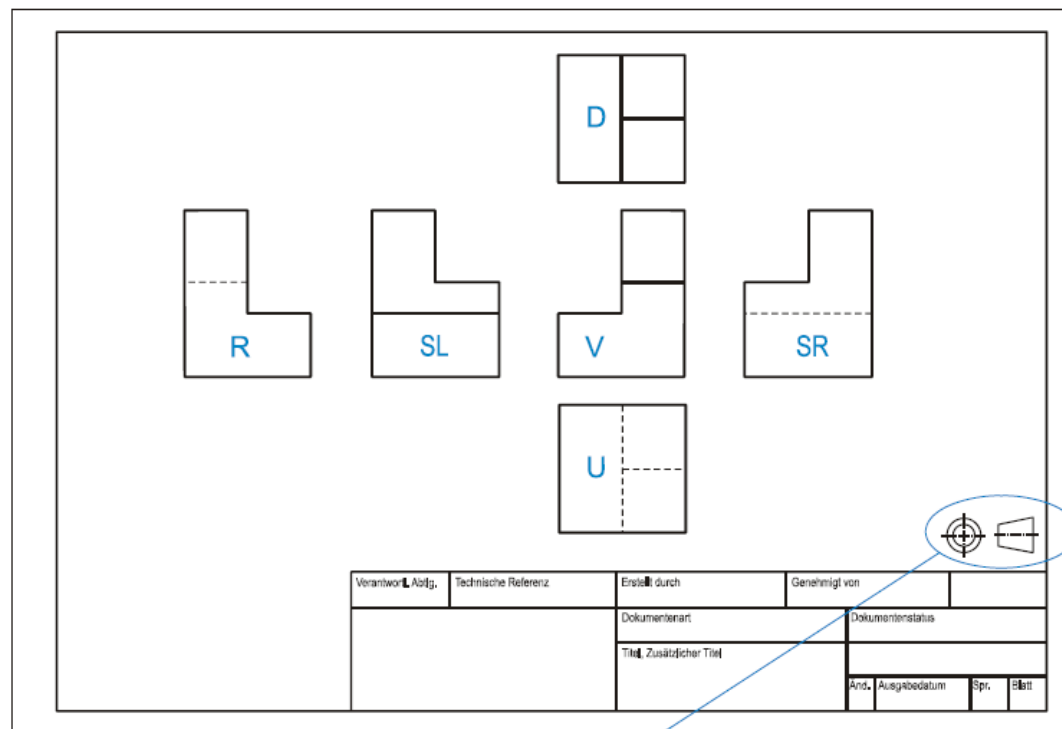
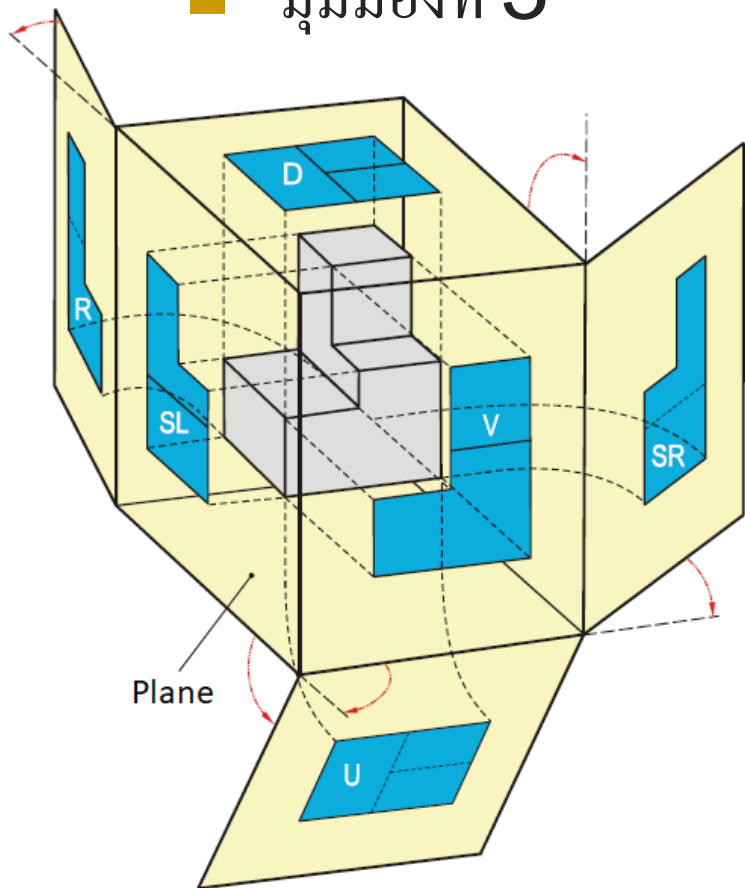


Graphisches Symbol:



มุมมองภาพฉาย

มุมมองที่ 3



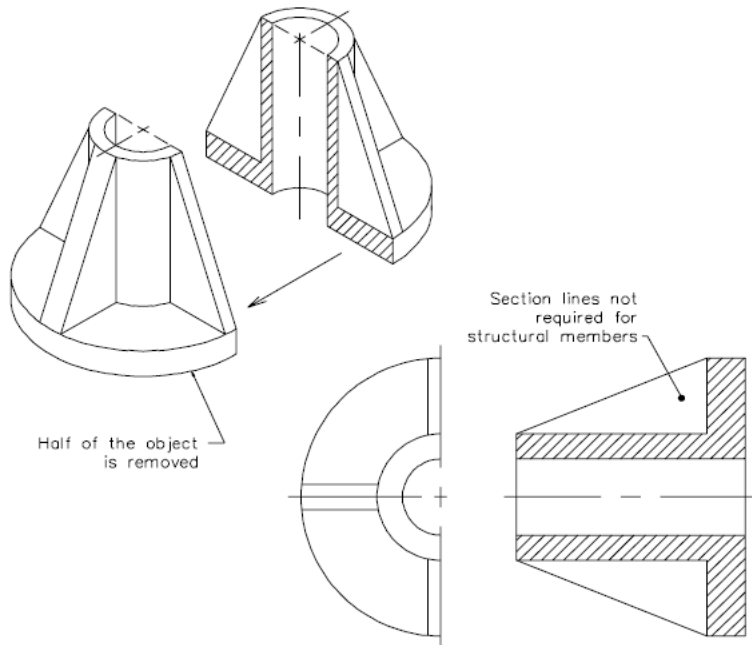
Graphisches Symbol:



[Section view]

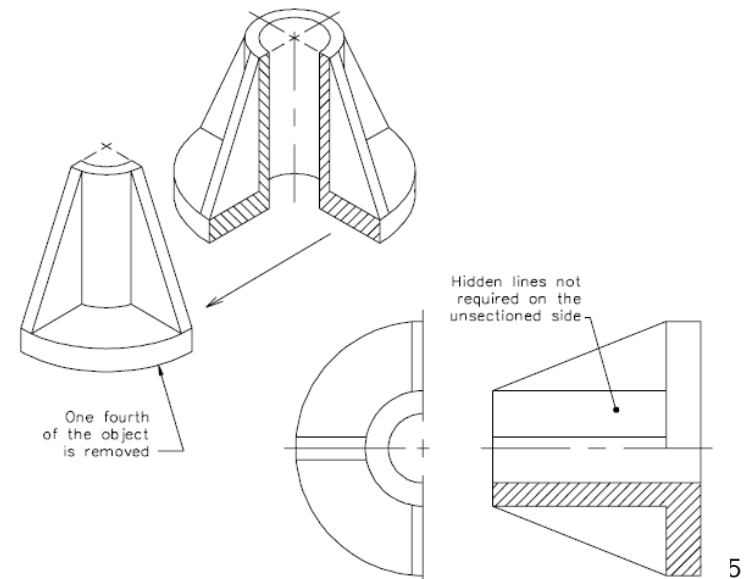
■ Full sections

- เป็นการแสดงแบบตัดชิ้นงานจากด้านหนึ่งไปอีกด้านหนึ่งโดยสมบูรณ์



■ Half sections

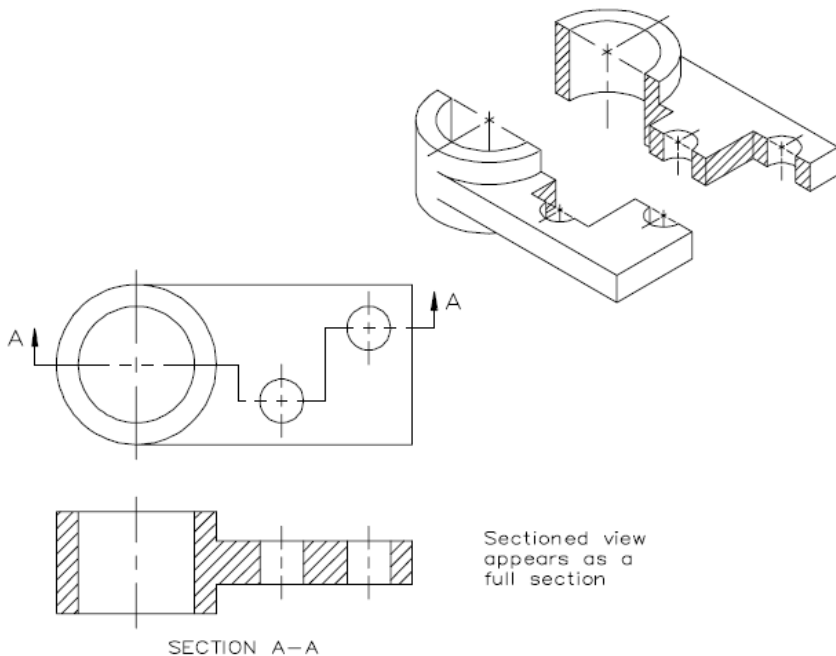
- เป็นการแสดงแบบตัดชิ้นงานจากด้านหนึ่งไปจนถึงกึ่งกลางชิ้นงาน



[Section view]

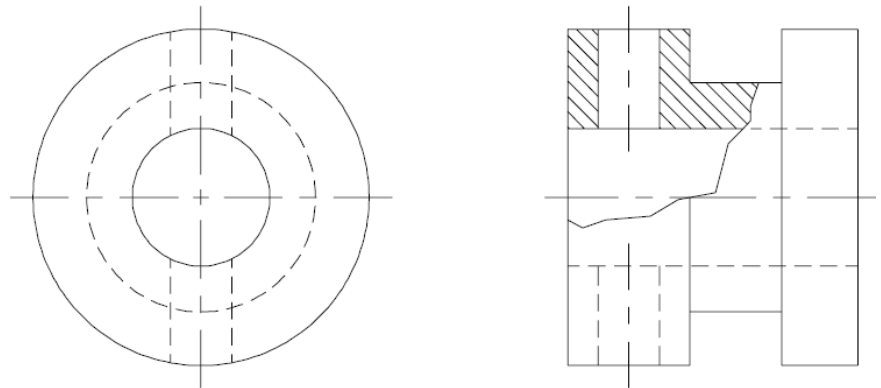
■ Offset sections

- เป็นการแสดงแบบตัดชิ้นงานที่มีการปรับตำแหน่งเพื่อให้ผ่านจุดที่สนใจ



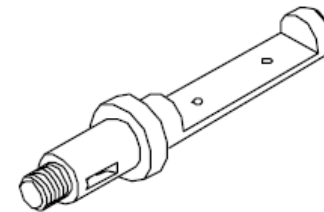
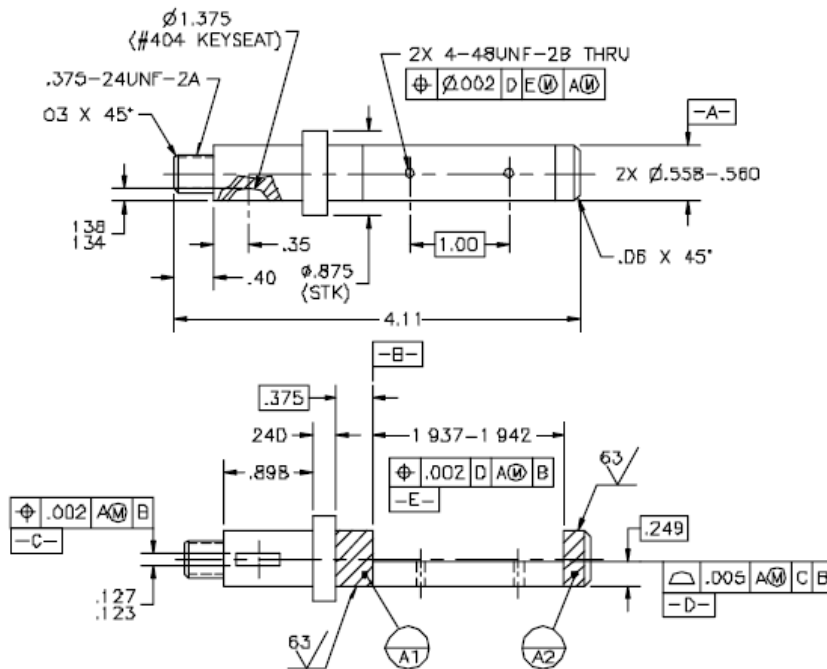
■ Broken-out sections

- เป็นการแสดงแบบตัดชิ้นงานในลักษณะที่มีการแตกออกเล็กน้อยมากกว่าการตัดทั้งชิ้น

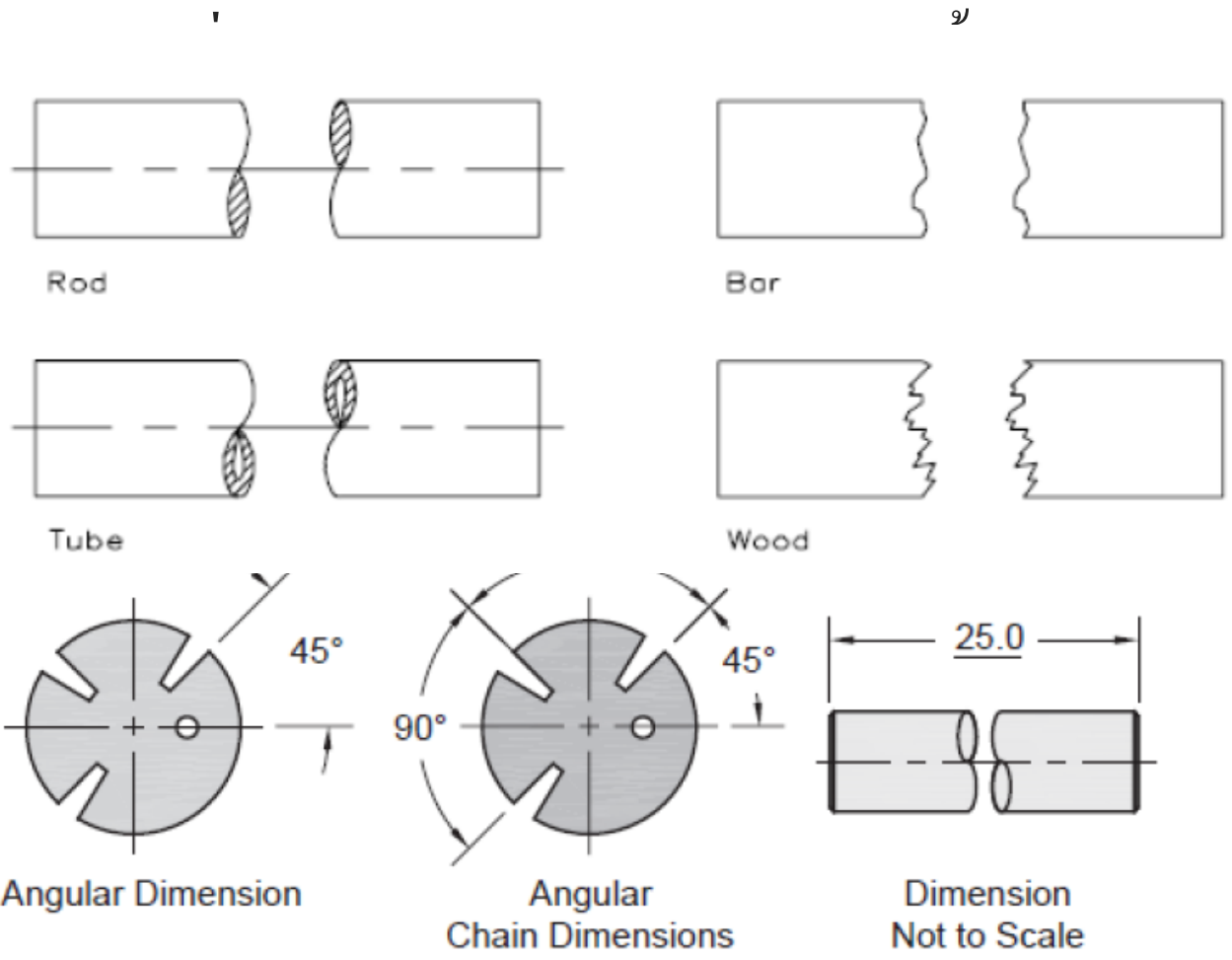


Part features

- Feature - เป็นคำทั่วไปที่ใช้เรียกส่วนทางกายภาพของชิ้นงาน เช่น พื้นผิว รู เพลา ร่อง เป็นต้น

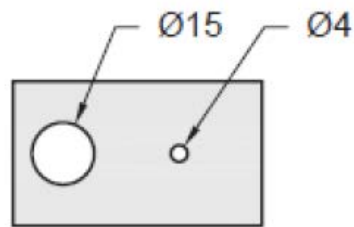


Coordinate dimension

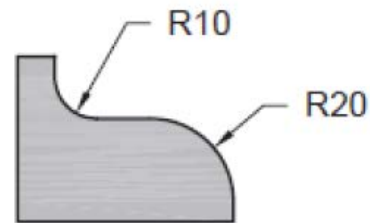


[Coordinate dimension]

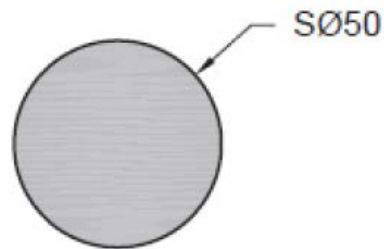
- มีรูปแบบที่หลากหลายในการกำหนดขนาดชิ้นงาน



Diametral
Dimensions



Radial
Dimensions



Spherical
Diametral
Dimensions

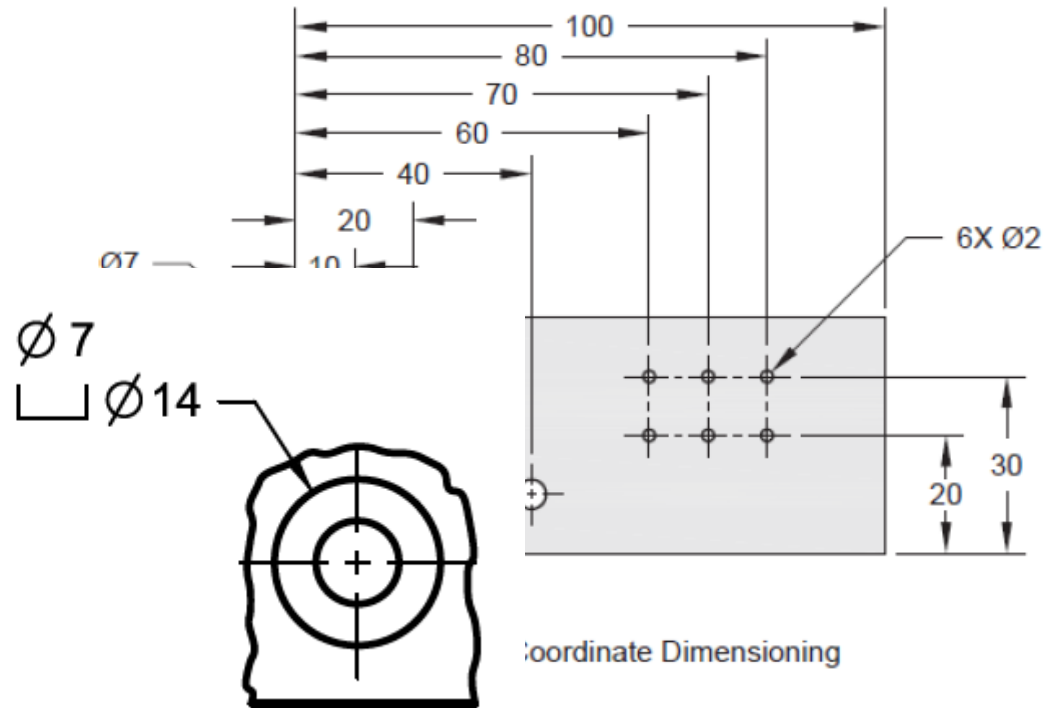
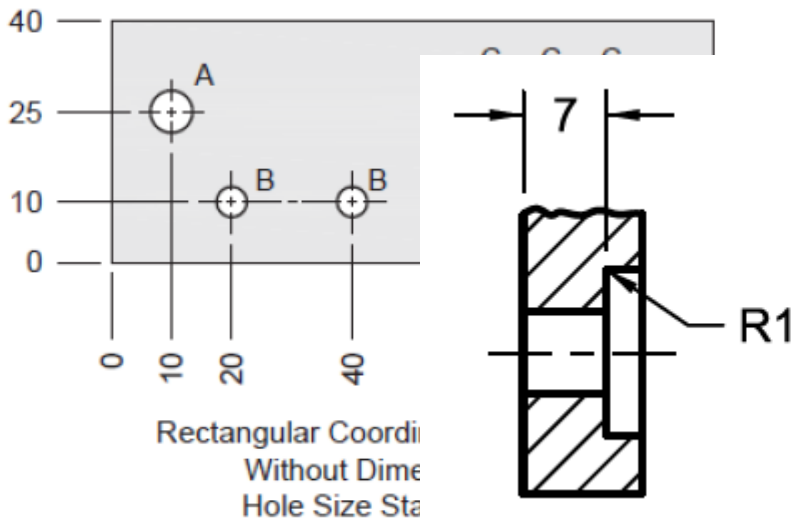


Spherical
Radial
Dimensions

[Coordinate dimension]

- มีรูปแบบที่หลากหลายในการกำหนดขนาดชิ้นงาน

Hole Label	Diameter
A	Ø7
B	Ø5
C	Ø2



[Tolerance]

■ Coordinate tolerance

- เป็นการกำหนดค่าความคลาดเคลื่อนในรูปแบบพิกัด (\pm) ณ ตำแหน่งต่างๆ หรือเป็นการกำหนดไว้โดยทั่วไปในแบบ

.500 \pm .005

32 $\begin{matrix} 0 \\ -0.02 \end{matrix}$

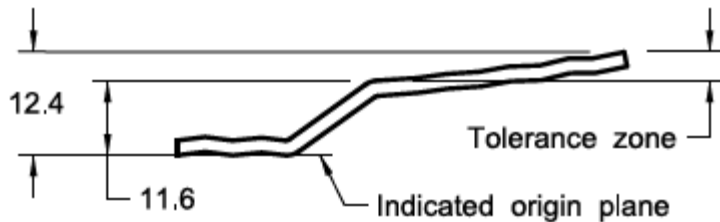
REV	DESCRIPTION	DATE
Ace Vise Co.		
Drawn by: J. Krulikowski		Date: 23JUL94
Unless otherwise specified: All dimensions in millimeters Angles: $\pm 5^\circ$ Dimensions: ± 0.5		
MATERIAL	STEEL SAE 1010-20	
PART NAME	VISE PAD	
Part No.	859721	

[Coordinate dimension]

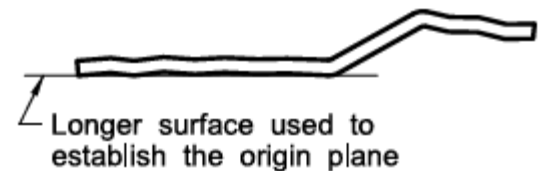
- Limit to an origin



Means this

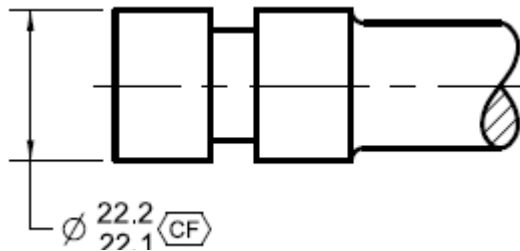


Not this

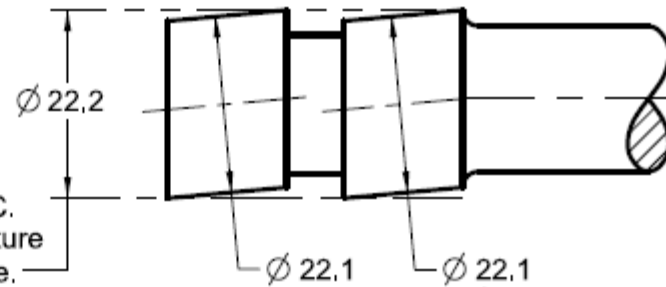


[Coordinate dimension]

- Continuous Feature, External Cylindrical

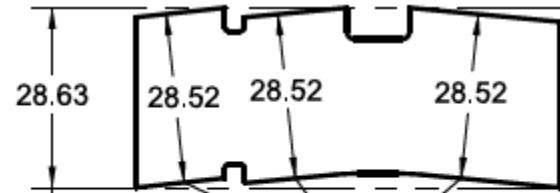
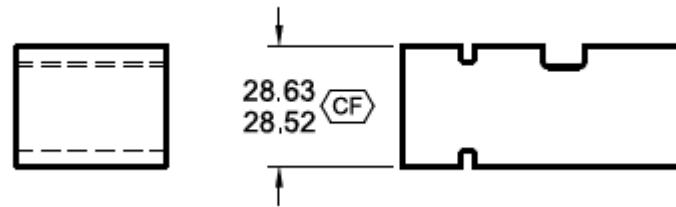


Envelope of perfect form at MMC.
No portion of the continuous feature
shall extend outside this envelope.



Each cross section shall be
within the limits of size.

[Coordinate dimension]

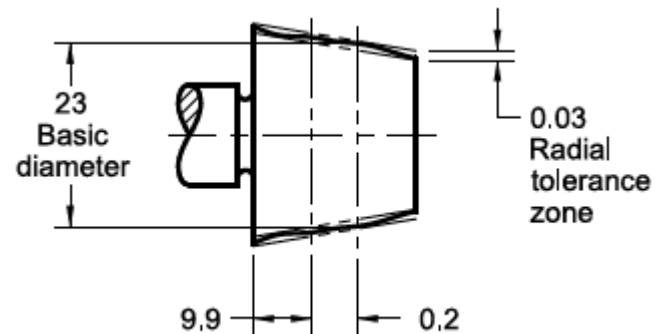
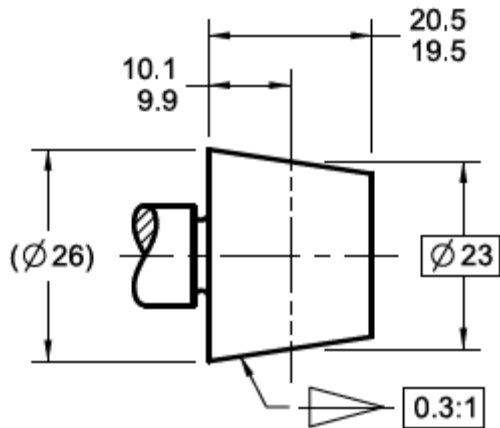


Envelope of perfect form at MMC.
No portion of the continuous feature
shall extend outside this envelope.

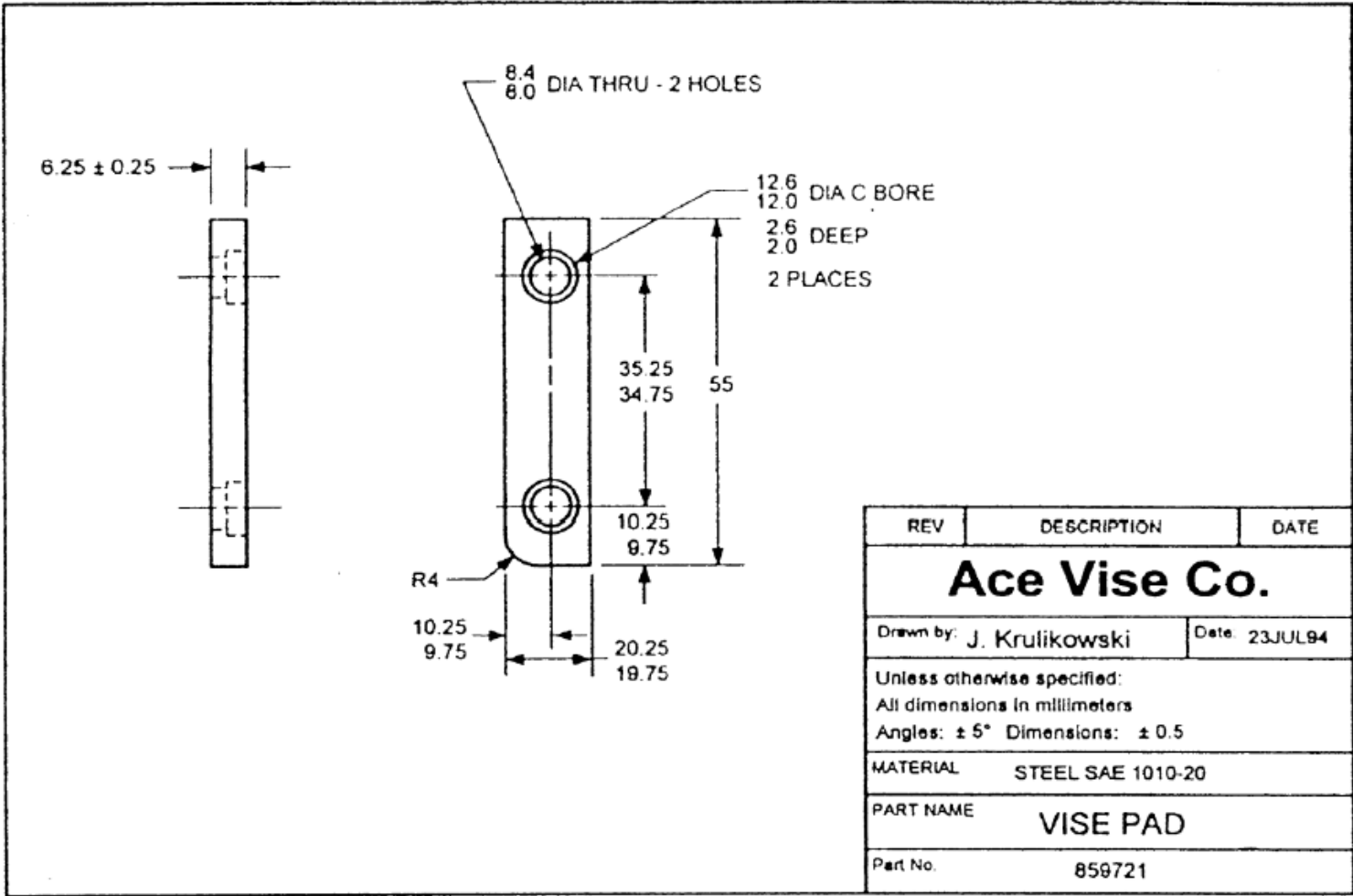
Each cross section shall be
within the limits of size.

Coordinate dimension

- Specifying a Basic Taper and a Basic Diameter



Tolerance



[Tolerance]

■ รูปแบบในการกำหนดค่า Tolerance หน่วยมิลลิเมตร

- หากเป็นพิกัดความคลาดเคลื่อนแบบทางเดียวและมีด้านในด้านหนึ่งของพิกัดความคลาดเคลื่อนเป็นศูนย์ ให้แสดงศูนย์โดยไม่ต้องมีเครื่องหมาย

$$32 \begin{matrix} 0 \\ -0.02 \end{matrix} \quad \text{or} \quad 32 \begin{matrix} +0.02 \\ 0 \end{matrix}$$

- หากมีค่าพิกัดความคลาดเคลื่อนทั้งสองทิศทาง ให้แสดงในหลักทศนิยมเดียวกัน

$$32 \begin{matrix} +0.25 \\ -0.10 \end{matrix} \quad \checkmark \quad 32 \begin{matrix} +0.25 \\ -0.1 \end{matrix} \quad \times$$

[Tolerance]

- รูปแบบในการกำหนดค่า **Tolerance** หน่วยมิลลิเมตร
 - ถ้าการแสดงค่าของชิ้นงานอยู่ในรูปแบบค่ามากที่สุดและน้อยสุด ทั้งสองค่าต้องแสดงในเลขนัยสำคัญเดียวกัน



25.45
25.00



25.45
25

[Tolerance]

- รูปแบบในการกำหนดค่า Tolerance หน่วยนิ้ว
 - หากเป็นพิกัดความคลาดเคลื่อนแบบทางเดียวและมีด้านในด้านหนึ่งของพิกัดความคลาดเคลื่อนเป็นศูนย์ ให้แสดงศูนย์โดยมีเลขนัยสำคัญเท่ากับด้านที่มีค่าคลาดเคลื่อนและเท่ากับค่าระบุ

$$.500 \begin{matrix} +.005 \\ -.000 \end{matrix} \quad \checkmark$$

$$.500 \begin{matrix} +.005 \\ 0 \end{matrix} \quad \times$$

- หากมีค่าพิกัดความคลาดเคลื่อนเท่ากันสองทิศทาง ให้แสดงในเลขนัยสำคัญเดียวกันกับค่าที่ระบุ

$$.500 \pm .005 \quad \checkmark$$

$$.50 \pm .005 \quad \times$$

[Tolerance]

- รูปแบบในการกำหนดค่า Tolerance หน่วยนิ้ว
 - ถ้าการแสดงค่าของชิ้นงานอยู่ในรูปแบบค่ามากที่สุดและน้อยสุด ทั้งสองค่าต้องแสดงในเลขนัยสำคัญเดียวกัน



.750
.748



.75
.748

[Tolerance]

- รูปแบบในการกำหนดค่า **Tolerance** ของมุม
 - ถ้ามีการใช้ **angle dimensions** ค่าความคลาดเคลื่อนของมุมจะต้องอยู่ในเลขนัยสำคัญเดียวกัน และถ้ามีค่าน้อยกว่า 1° ให้แสดงเลขศูนย์ด้วย



$25.0^\circ \pm 0.2^\circ$

$25^\circ \pm 0^\circ 30'$

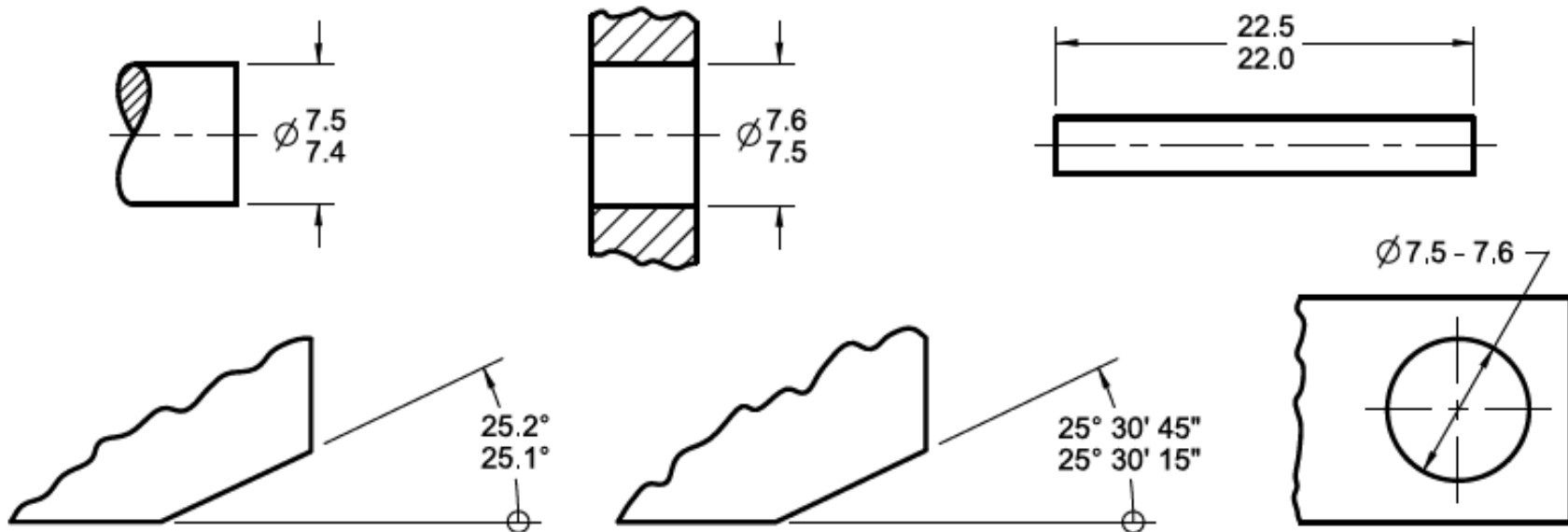


$25^\circ \pm .2^\circ$

$25^\circ \pm 30'$

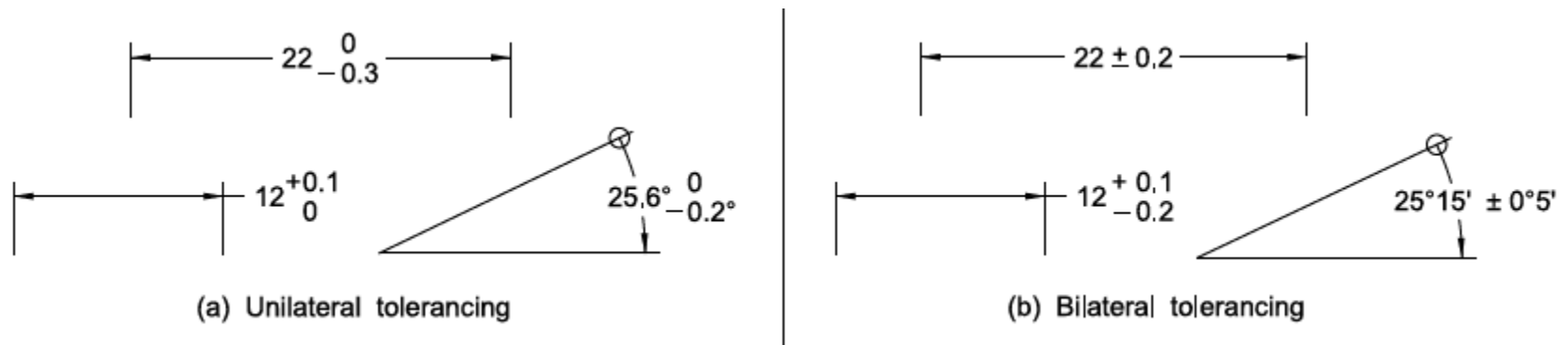
ตัวอย่างการกำหนดค่า Tolerance

■ Limit dimensioning



ตัวอย่างการกำหนดค่า Tolerance

■ Plus and minus Tolerancing

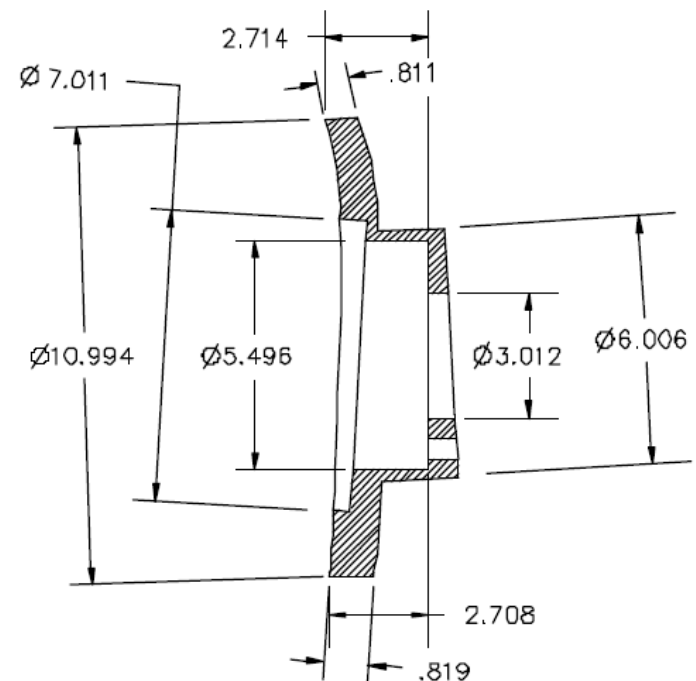
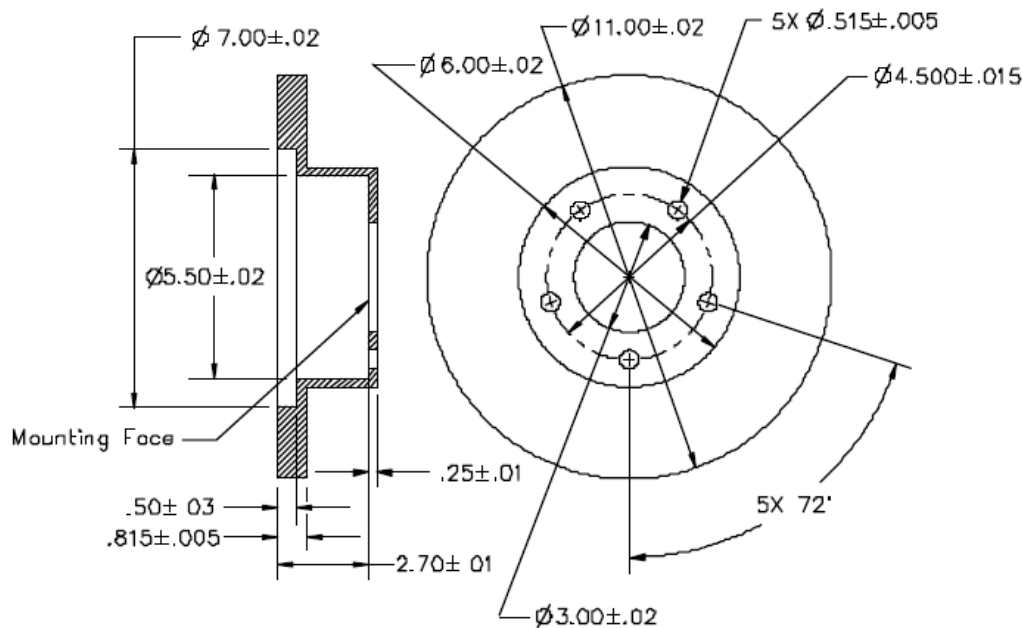


■ Symbols for Metric Limits and Fits

(a) $\frac{29.980}{29.959}$ (30 f7) (b) 30 f7 $\left(\frac{29.980}{29.959} \right)$ (c) 30 f7

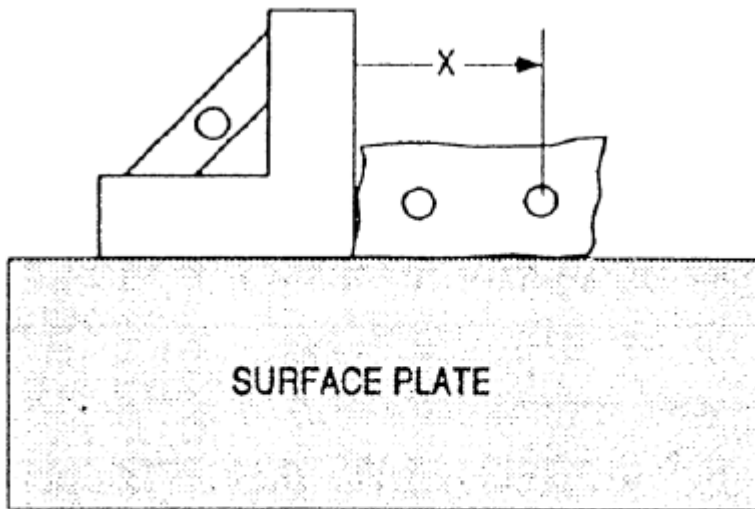
การบอกขนาดนั้นเพียงพอหรือไม่?

- การบอกเพียงแค่ว่าขนาดนั้นไม่เพียงพอต่อการผลิตจริง เนื่องด้วยการบอกขนาดเพียงอย่างเดียวเท่านั้นไม่แสดงถึงความสัมพันธ์ของแต่ละ Feature



การบอกขนาดนั้นเพียงพอหรือไม่?

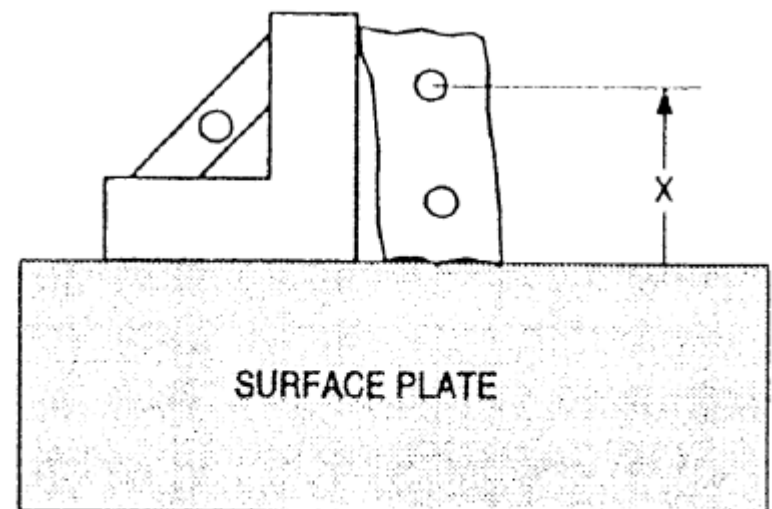
- การบอกเพียงแค่ว่าขนาดเพียงอย่างเดียวเท่านั้นอาจสร้างความสับสนในการตรวจสอบชิ้นงาน



This method for part measurement?

A

OR



This method for part measurement?

B

ความเหมาะสมในการใช้งาน

- การบอกพิกัดขนาดเพียงอย่างเดียวอาจไม่สามารถควบคุมชิ้นงานได้ทั้งหมด

Coordinate Dimension Usage		
Type of Dimension	Appropriate Use	Poor Use
Size	X	
Chamfer	X	
Radius	X	
Locating Part Features		X
Controlling Angular Relationships		X
Defining the Form of Part Features		X

[What is GD&T?]

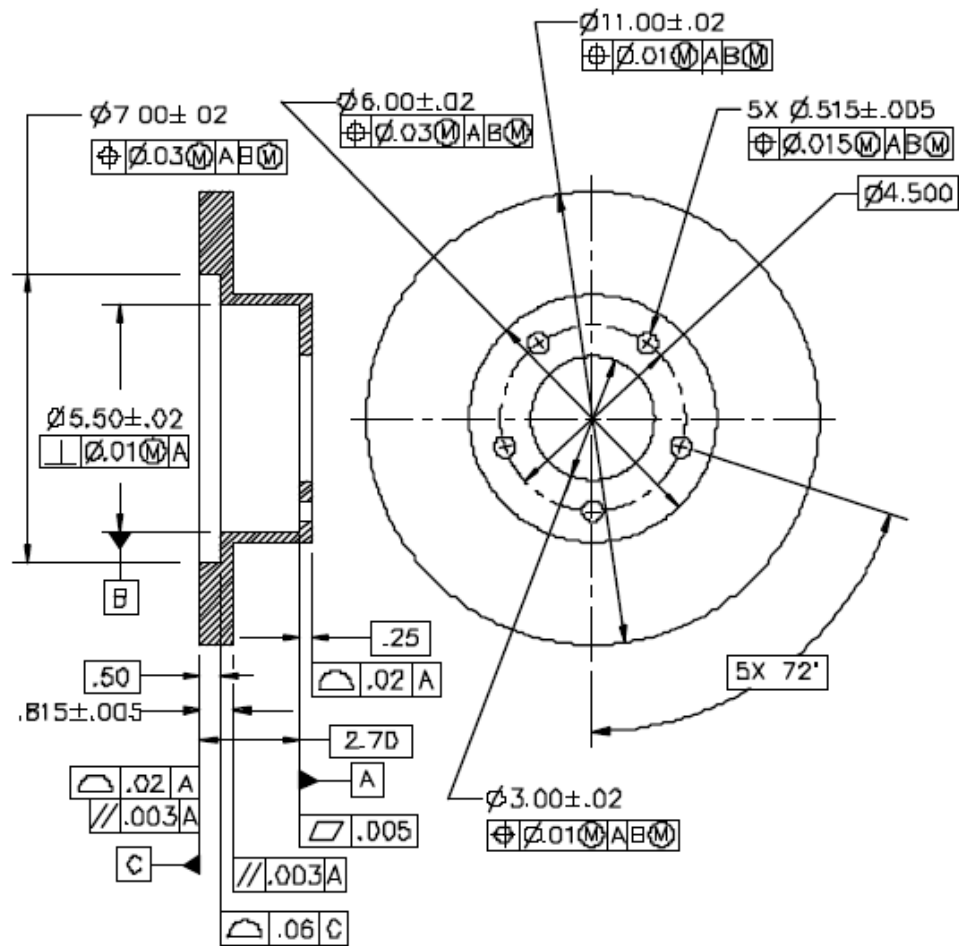
■ อะไรคือ GD&T?

- GD&T ย่อมาจาก “Geometric Dimensioning & Tolerancing” เป็นภาษาสัญลักษณ์เพื่อกำหนดความคาดเคลื่อนของ ขนาด (Size), ฟอรั่ม (Form), ทิศทาง (Orientation), ตำแหน่ง (Location) ของ features บนชิ้นงาน
- GD&T สามารถใช้ในการควบคุมความสัมพันธ์ระหว่าง features บนชิ้นงาน

■ มาตรฐาน

- ISO 1101:2017, ASME Y14.5-2018





ตัวอย่างแบบชิ้นงานที่มีการใช้ GD&T



[Geometry controls]

- การควบคุมลักษณะทางเรขาคณิต (Geometry controls) มีการควบคุมใน 4 เรื่องที่สำคัญ ได้แก่
 - ขนาด (Size)
 - รูปร่าง (Form/Shape)
 - มุม (Angle)
 - ที่ตั้ง (Location)

[Feature - Form]

ประเภท	ชื่อ	สัญลักษณ์	เดดัม
ค่าพิกัดความเฝือ รูปทรง (Form deviation)	ค่าความตรง (Straightness)	—	ไม่ต้องการ
	ค่าความราบ (Flatness)		ไม่ต้องการ
	ค่าความกลม (Roundness)	○	ไม่ต้องการ
	ค่าความเป็นทรงกระบอก (Cylindricity)		ไม่ต้องการ
	ค่าความเป็นเส้นโค้ง (Profile of any line)		ไม่/ต้องการ
	ค่าความเป็นผิวโค้ง (Profile of any surface)		ไม่/ต้องการ



[Feature – Orientation]

ประเภท	ชื่อ	สัญลักษณ์	เดดัม
ค่าพิกัดความเฝือ ทิศทาง (Orientation deviation)	ค่าความขนาน (Parallelism)	//	ต้องการ
	ค่าความตั้งฉาก (Perpendicularity)	⊥	ต้องการ
	ค่าความเป็นมุม (Angularity)	∠	ต้องการ

[Feature - Location]

ประเภท	ชื่อ	สัญลักษณ์	เดดัม
ค่าพิกัดความเผื่อที่ตั้ง (Location deviation)	ค่าตำแหน่ง (Position)	\oplus	ต้องการ
	ค่าความร่วมศูนย์/ร่วมแกน (Concentricity/Coaxiality)	\odot	ต้องการ
	ค่าความสมมาตร (Symmetry)	\equiv	ต้องการ

[Feature – Run-Out]

ประเภท	ชื่อ	สัญลักษณ์	เดดดีม
ค่าพิกัดความเผื่อ รันเอ๊าท์ (Run-Out deviation)	ค่ารันเอ๊าท์ (Run-Out)		ต้องการ
	ค่ารันเอ๊าท์ทั้งหมด (Total Run-Out)		ต้องการ

สัญลักษณ์อื่นๆ

Modifying symbols

TERM	SYMBOL
AT MAXIMUM MATERIAL CONDITION	Ⓜ
AT LEAST MATERIAL CONDITION	Ⓛ
PROJECTED TOLERANCE ZONE	Ⓟ
FREE STATE	ⓕ
TANGENT PLANE	Ⓣ
DIAMETER	∅
SPHERICAL DIAMETER	S∅
RADIUS	R
SPHERICAL RADIUS	SR
CONTROLLED RADIUS	CR
REFERENCE	()
ARC LENGTH	⌒
STATISTICAL TOLERANCE	Ⓢ
BETWEEN	↔

Auxiliary feature indicators

Any cross-section

ACS

Intersection plane indicator



Orientation plane indicator



Direction feature indicator



Collection plane indicator



[Geometry controls]

- ลักษณะทางเรขาคณิตที่กล่าวมา จะมีการควบคุมใน 3 รูปแบบ ได้แก่
 - การควบคุมผิว (Surface controls)
 - เป็นการควบคุมรูปร่างของผิว ตัวอย่างเช่น flatness, straightness, circularity, cylindricity, profile, runout, perpendicularity, angularity and parallelism.
 - การควบคุมแกน (Axis controls)
 - เป็นการควบคุมรูปร่าง ทิศทาง มุม หรือตำแหน่งของแกน ที่โดยส่วนใหญ่จะมีลักษณะกลม เช่น position, perpendicularity, angularity, parallelism, straightness, concentricity
 - การควบคุมกลางระนาบ (Center plane controls)

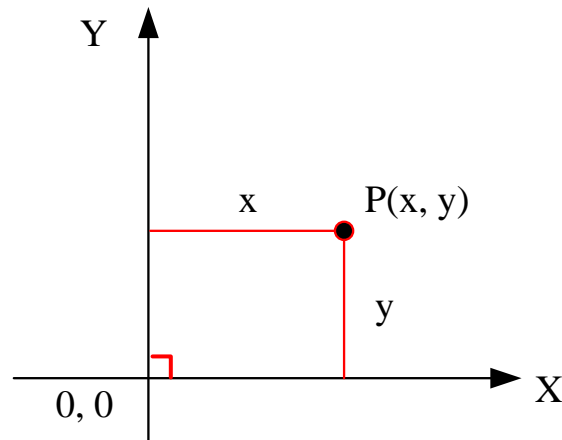
[Geometry controls]

- ลักษณะทางเรขาคณิตที่กล่าวมา จะมีการควบคุมใน 3 รูปแบบ ได้แก่
 - การควบคุมกลางระนาบ (Center plane controls)
 - เป็นการควบคุมและจำกัดขอบเขตความกว้างของระนาบ เช่น position, perpendicularity, angularity, flatness, symmetry

ระบบพิกัดชี้งาน

■ ระบบพิกัดฉาก 2 มิติ (2D Cartesian Coordinate System)

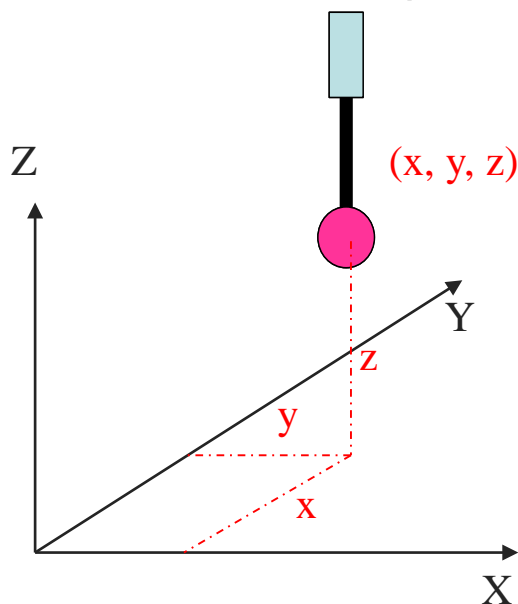
- ระบบพิกัดตามแนวแกนหรือระนาบที่ตั้งฉากกันสองแนว



ระบบพิกัดชิ้นงาน

■ ระบบพิกัดฉาก 3 มิติ (Cartesian Coordinate System)

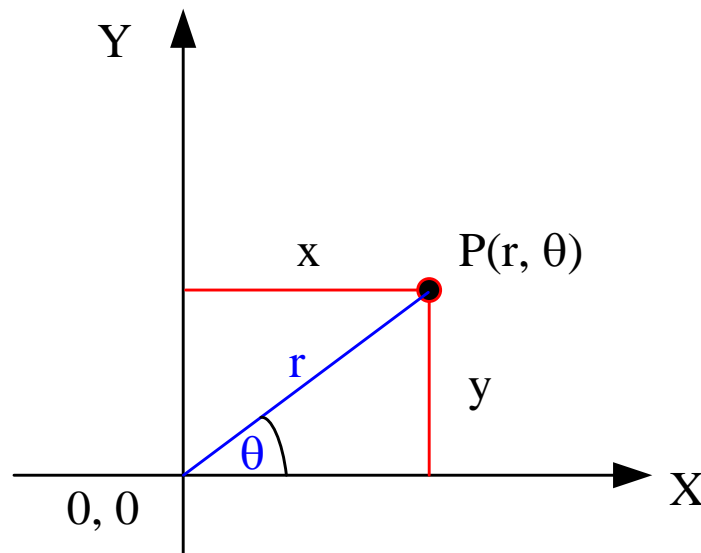
- กำหนดด้วยแกน 3 แกนซึ่งตั้งฉากกันคือแกน X, Y, Z โดยทิศทางของแกนเรียงตาม “กฎมือขวา”



ระบบพิกัดขั้วงาน

■ ระบบเชิงขั้ว (Polar Coordinate System)

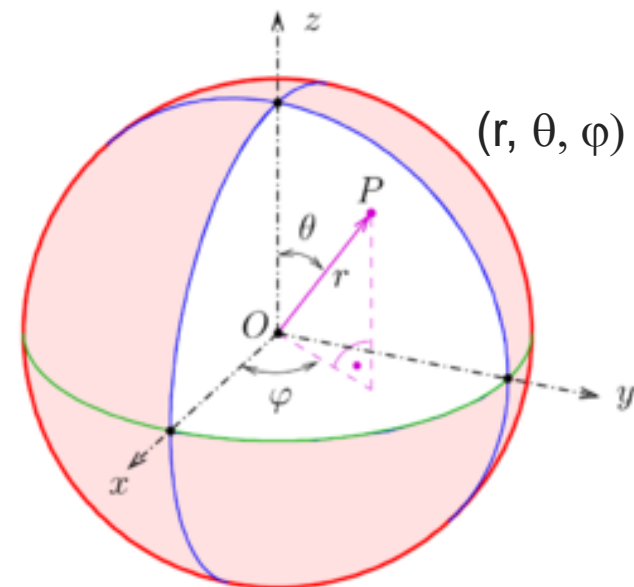
- กำหนดตำแหน่งด้วยพิกัด 2 ส่วนคือ
 - พิกัด r รัศมีวัดจากจุดกำเนิดถึงตำแหน่งที่สนใจ
 - พิกัด θ วัดจากแกน X ไปยังแนวของ r



ระบบพิกัดซีกงาน

■ ระบบพิกัดทรงกลม (Spherical Coordinate System)

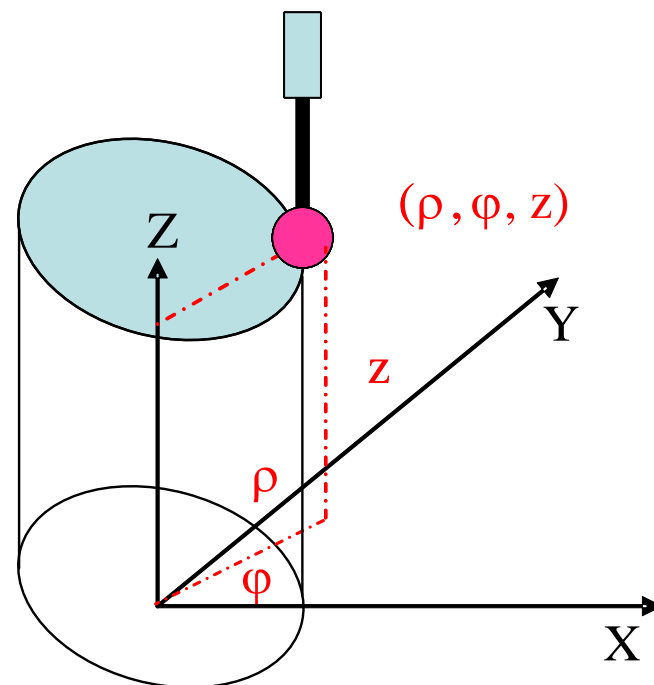
- กำหนดตำแหน่งด้วยพิกัด 3 ส่วนคือ
 - พิกัด r รัศมีของทรงกลม วัดจากจุดกำเนิด
 - พิกัด θ วัดจากแกน Z ไปยังแนวของ r
 - พิกัด ϕ วัดในทิศทวนเข็มนาฬิกา จากแกน X ไปยังแนวของ r ในระนาบ XY



ระบบพิกัดซิ้งงาน

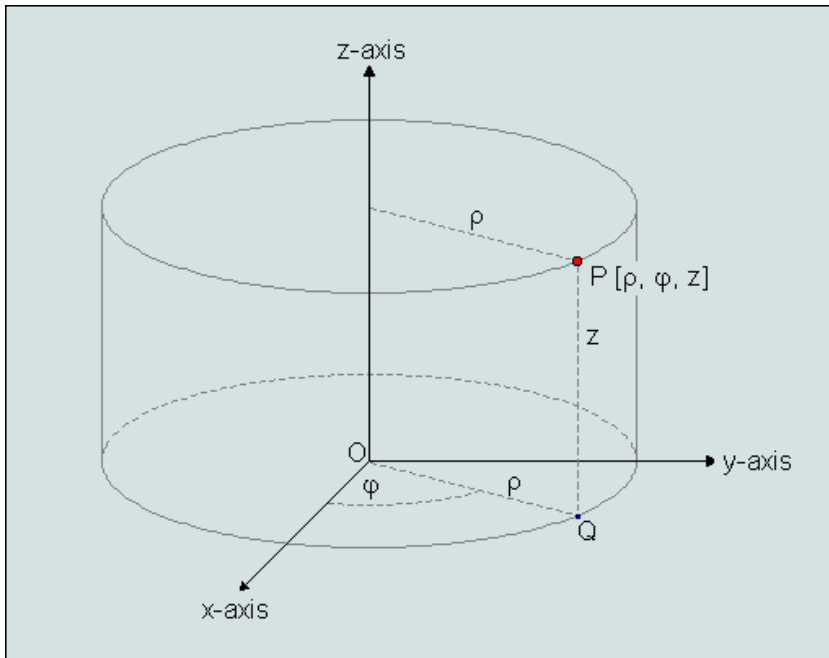
■ ระบบพิกัดทรงกระบอก (Cylindrical Coordinate System)

- กำหนดตำแหน่งด้วยพิกัด 3 ส่วนคือ
 - พิกัด ρ รัศมีของทรงกระบอก วัดจากแกน Z ในแนวขนานกับระนาบ XY
 - พิกัด ϕ วัดในทิศทวนเข็มนาฬิกาจากแกน X ไปยังแนวของ ρ
 - พิกัด Z ค่าตำแหน่งในแนวแกน Z



Coordinate Transformation

ความสัมพันธ์ระหว่างระบบพิกัดฉากกับพิกัดทรงกระบอก



ตัวแปรในระบบพิกัดทรงกระบอกสามารถเขียนให้อยู่
ในเทอมระบบพิกัดฉากได้ดังนี้

ตัวแปรในระบบพิกัดฉากที่เขียนสามารถเขียนให้อยู่
ในเทอม

$$x = \rho \cos \varphi$$

$$y = \rho \sin \varphi$$

$$z = z$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\varphi = \tan^{-1} \left(\frac{y}{x} \right)$$

$$z = z$$

[Coordinate Transformation]

ความสัมพันธ์ระหว่างระบบพิกัดฉากกับพิกัดทรงกลม

ตัวแปรในระบบพิกัดคาร์ทีเซียนสามารถเขียนให้อยู่ในเทอมของพิกัดทรงกลมดังนี้

$$x = r \sin \theta \cos \phi$$

$$y = r \sin \theta \sin \phi$$

$$z = r \cos \theta$$

ตัวแปรในระบบพิกัดทรงกลมสามารถเขียนให้อยู่ในเทอมของระบบพิกัดคาร์ทีเซียน

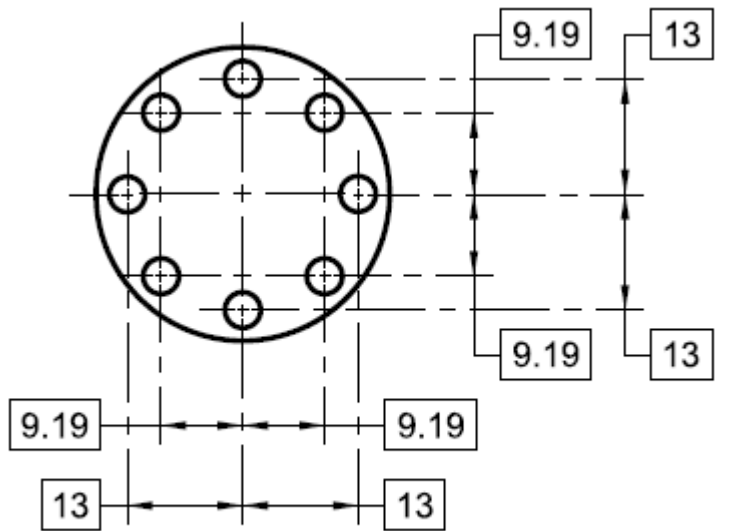
$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \quad (r \geq 0)$$

$$\theta = \cos^{-1} \left(\frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \right) \quad (0^\circ \leq \theta \leq 180^\circ)$$

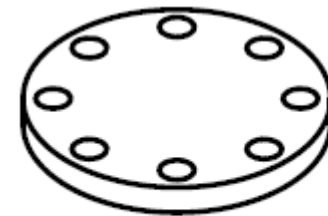
$$\phi = \tan^{-1} \left(\frac{y}{x} \right)$$

[Basic dimension]

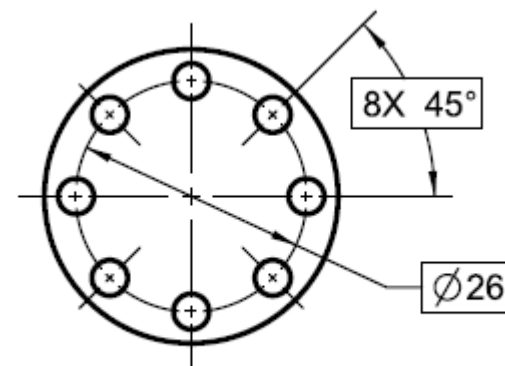
- Basic dimension สามารถถูกกำหนดได้จากรูปแบบของระบบพิกัดชิ้นงาน



Basic dimensions in rectangular coordinates



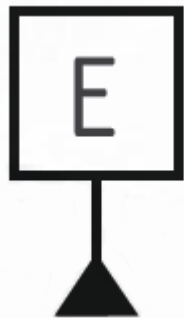
Basic dimensions in the model



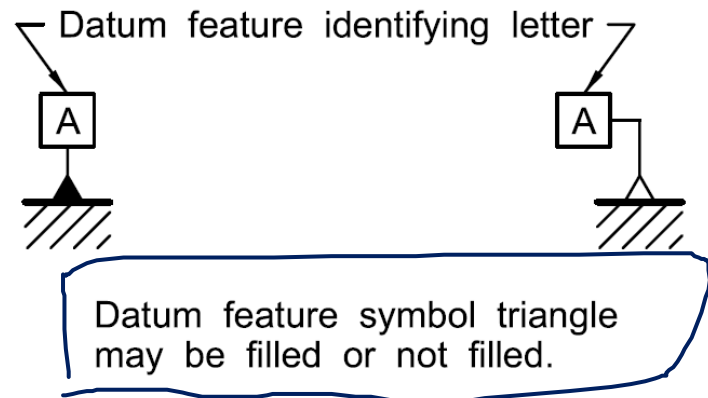
Basic dimensions in polar coordinates

เดตัม (Datum)

- จุด เส้น ระนาบหรือพื้นผิวที่ใช้ในการอ้างอิงการวัดตำแหน่งของขนาดต่างๆ ที่ทำให้การผลิตชิ้นส่วนมีความสมบูรณ์ทั้งในด้านรูปร่าง ขนาด ระยะ และตำแหน่ง



ISO 1101

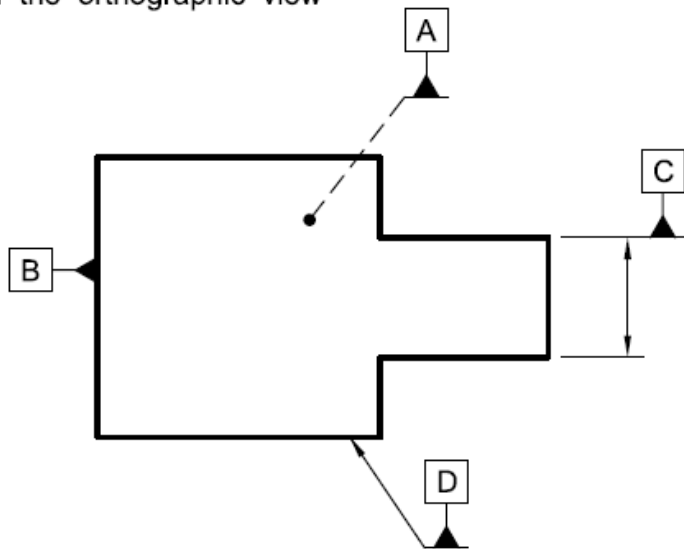


ASME Y14.5M

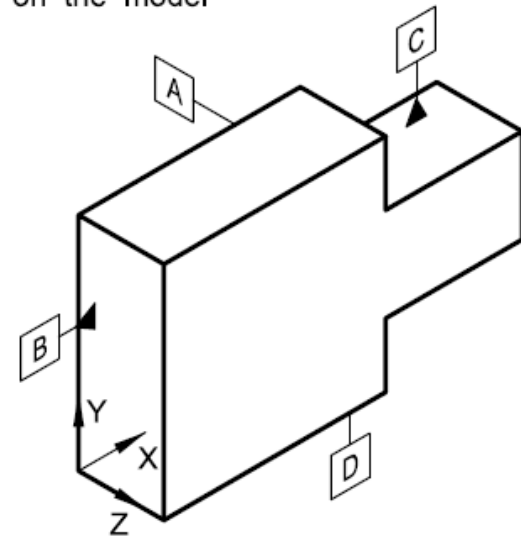
[เดตัม (Datum)]

- Datum feature symbols on a feature surface and an extension line

This on the orthographic view



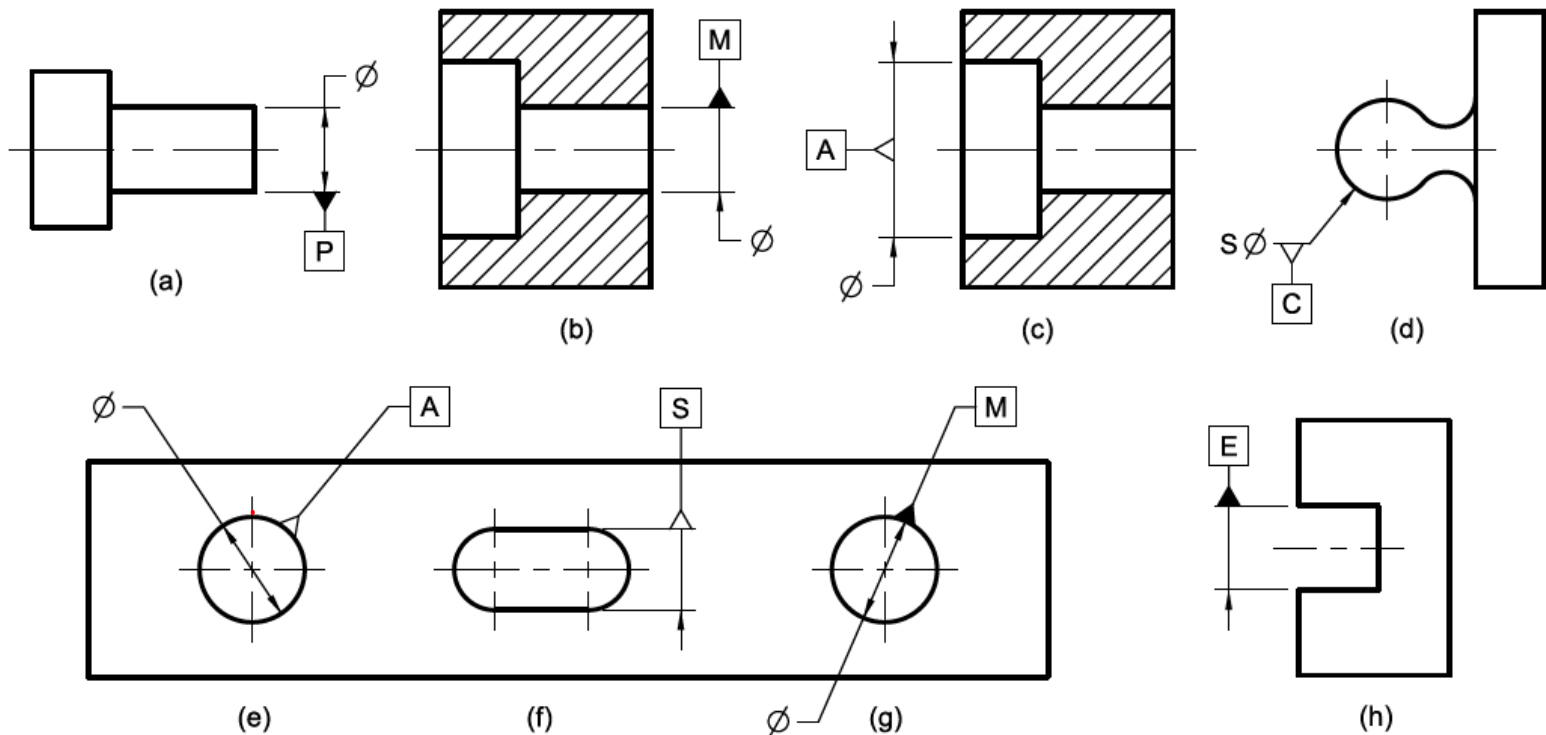
or this on the model



เคตัม (Datum)

- Datum feature symbols on features of size

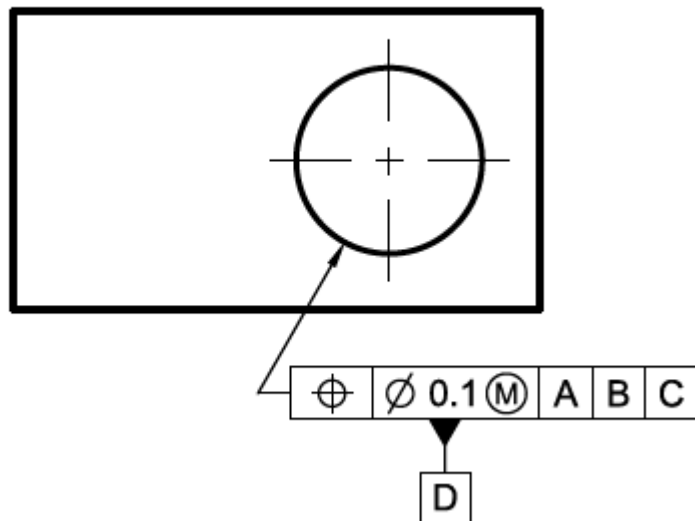
This on the orthographic views



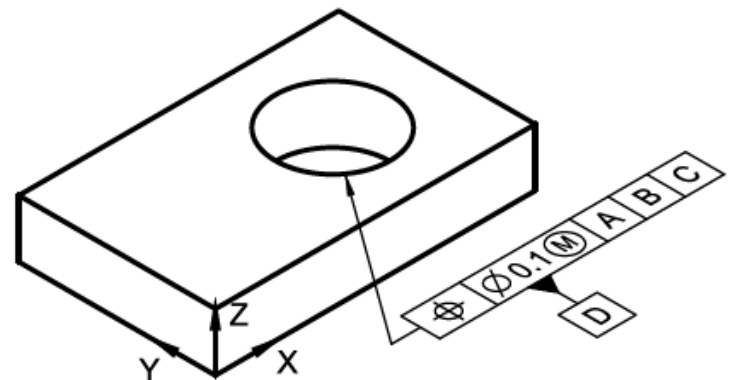
เดต้า (Datum)

- Datum feature symbol in conjunction with a feature control frame

This on the orthographic view



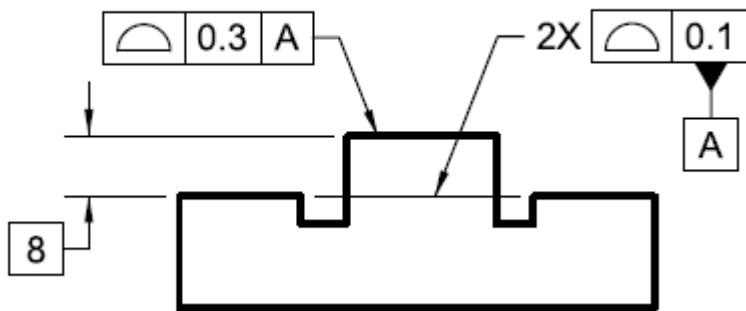
or this on the model



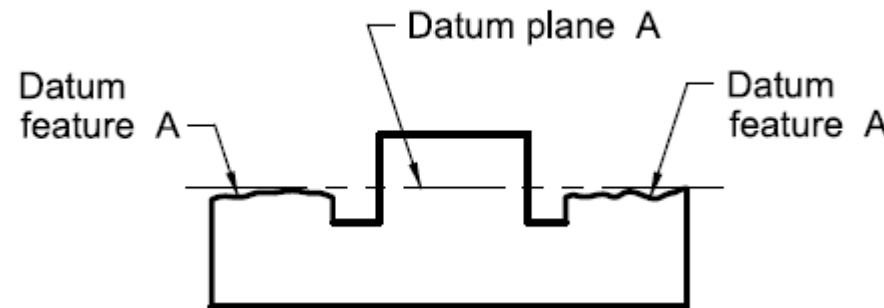
[เดตัม (Datum)]

- Two datum features establishing a single datum plane

This on the orthographic view

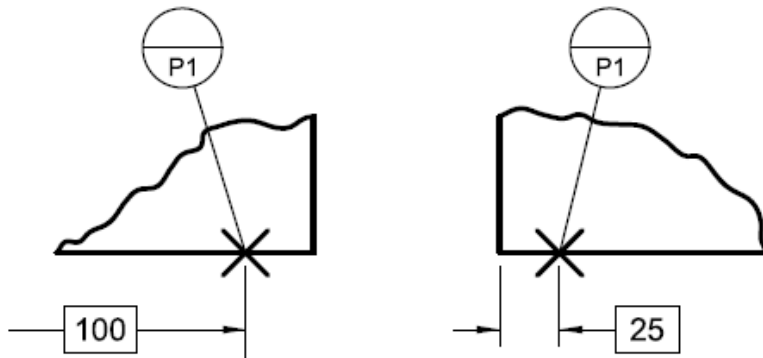
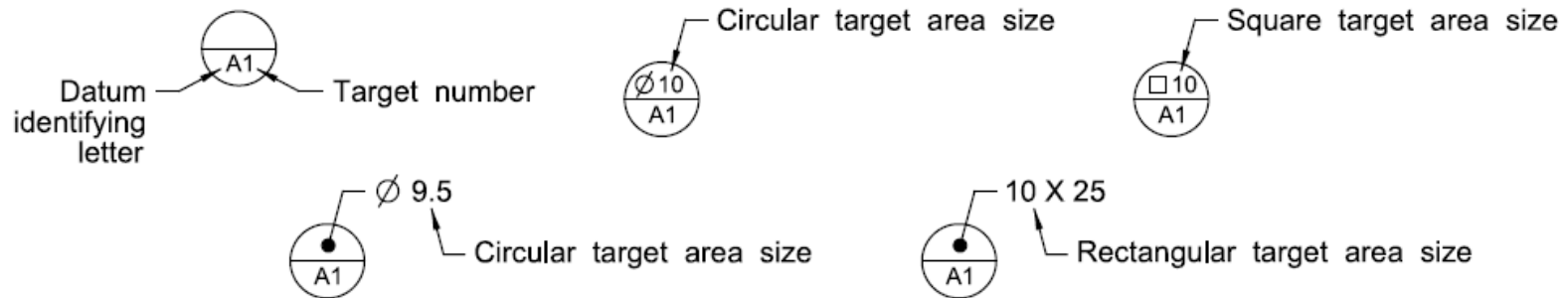


Means this

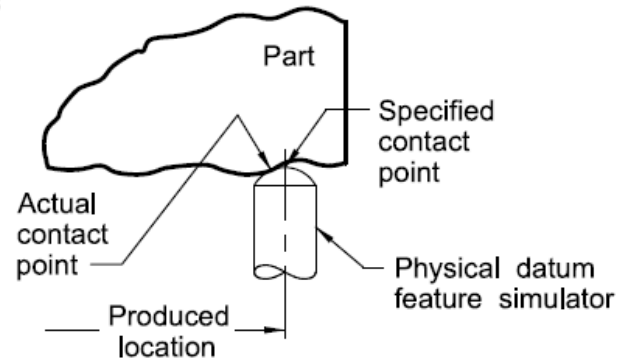


เคตัม (Datum)

Datum target



Means this



[Datum reference frame]

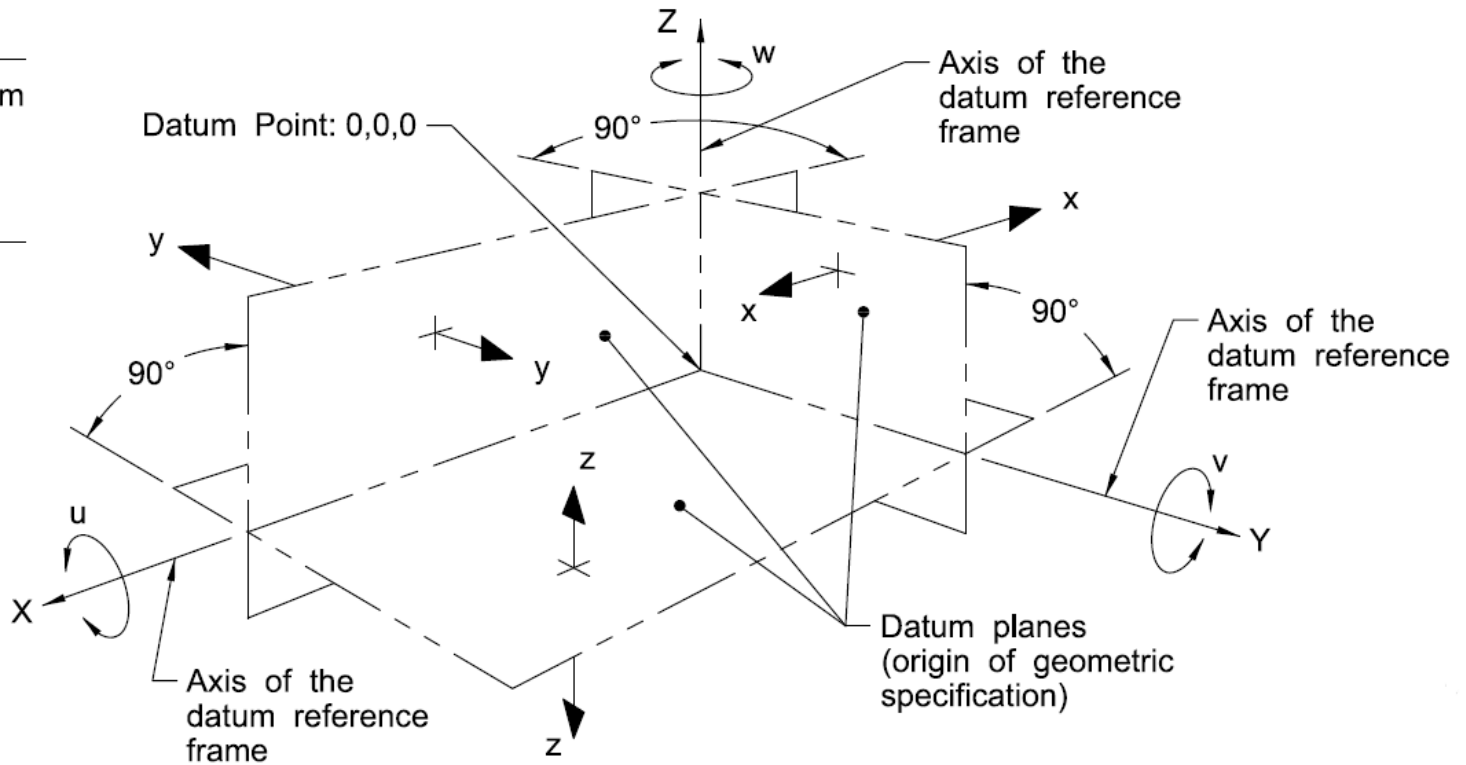
Degrees of Freedom

Translational Freedom

- x = Along X Axis
- y = Along Y Axis
- z = Along Z Axis

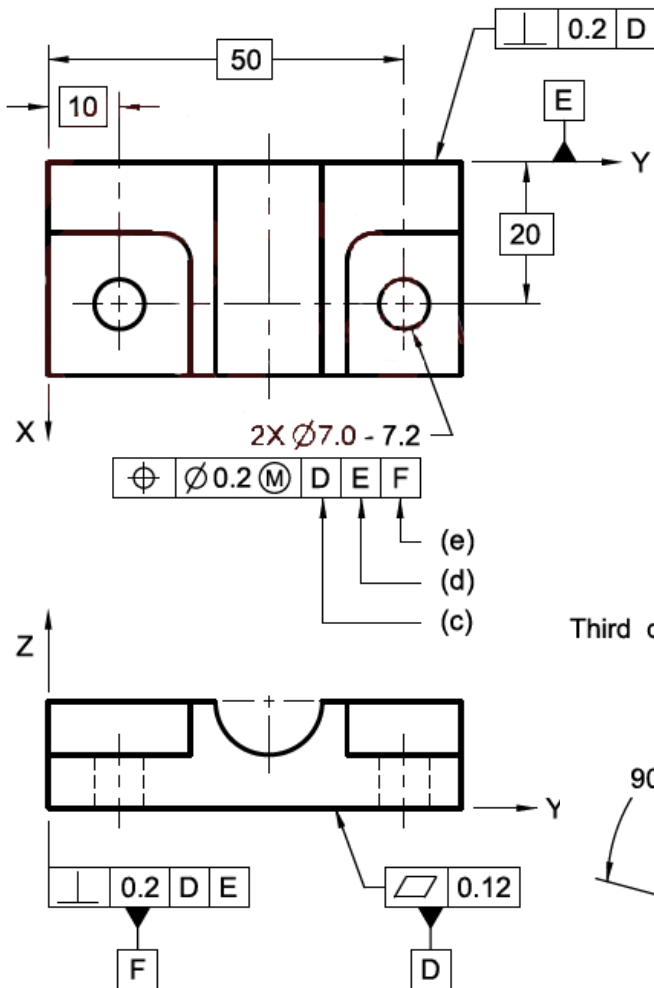
Rotational Freedom

- u = About X Axis
- v = About Y Axis
- w = About Z Axis

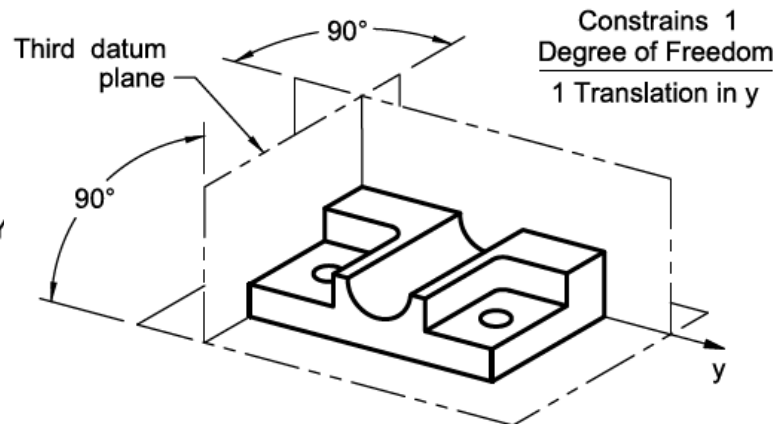
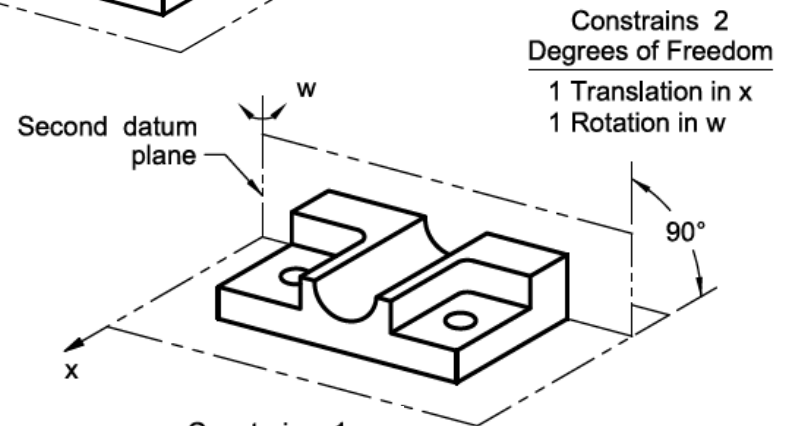
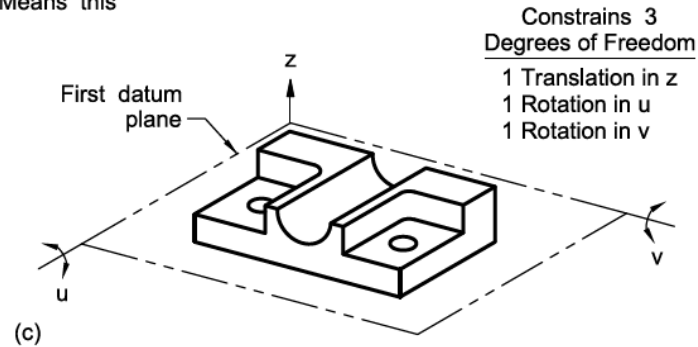


Sequence of datum reference frame

This on the orthographic views



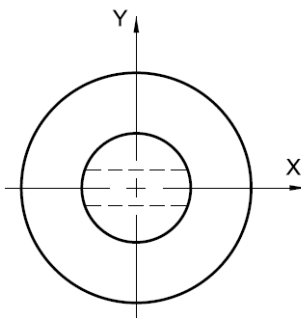
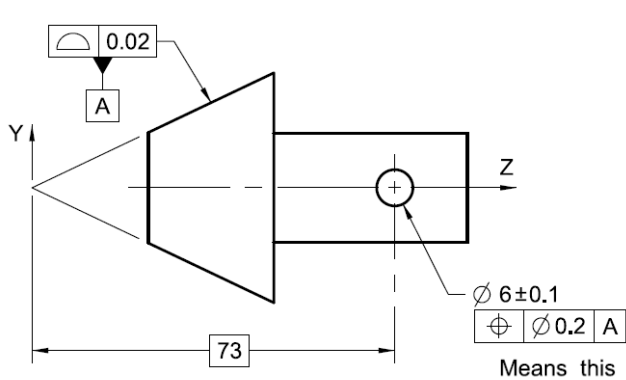
Means this



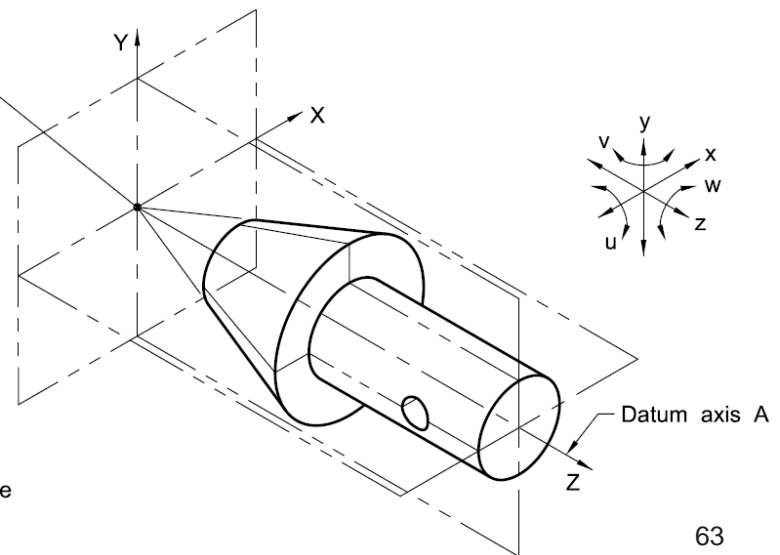
Conical Datum Feature Referenced

Constrain Five Degrees of Freedom

This on the orthographic views

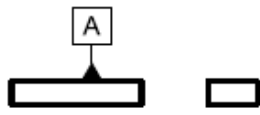
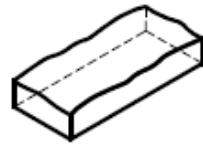
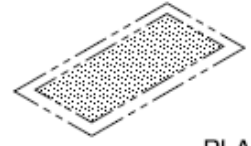
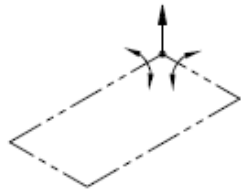
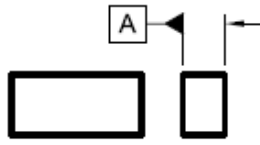
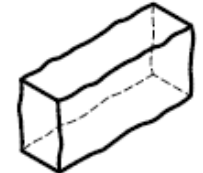
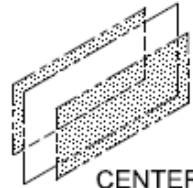
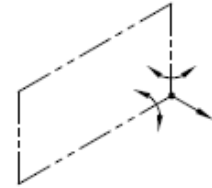
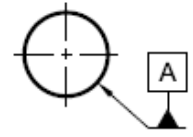



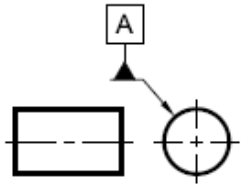

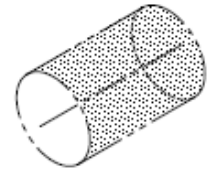



Datum point A
(origin of dimensions)

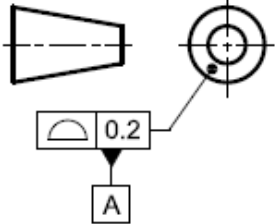

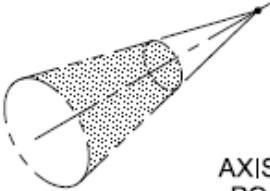

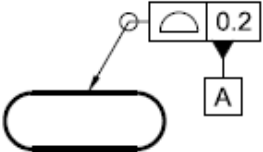
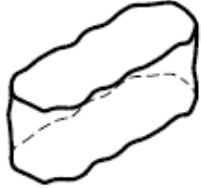
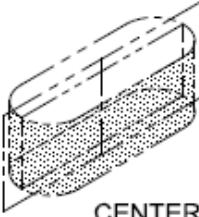
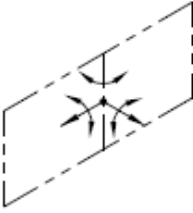
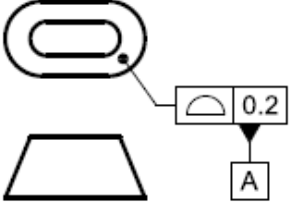

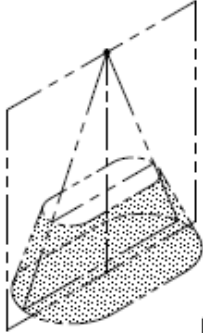
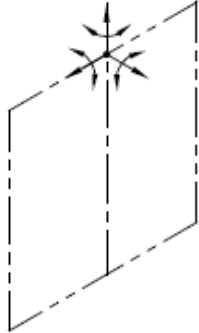


Planes YZ and ZX may rotate
because w is not constrained

Constrained Degrees of Freedom for Primary Datum Features

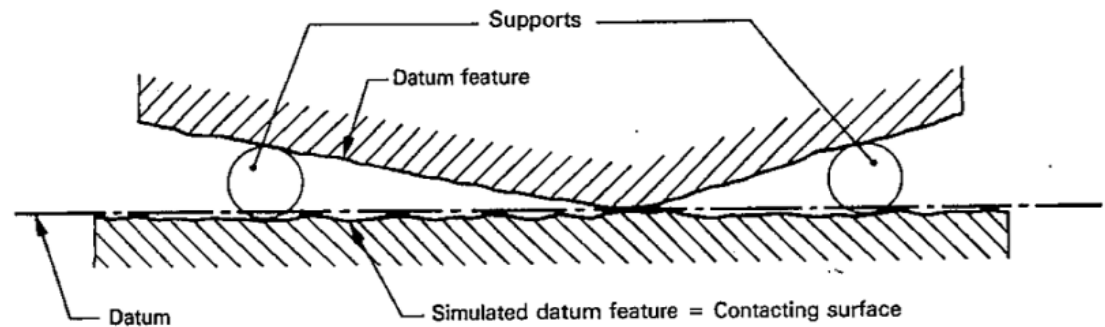
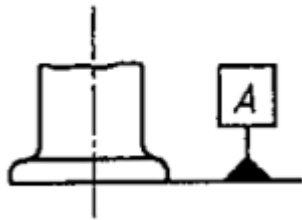
FEATURE TYPE	ON THE DRAWING	DATUM FEATURE	DATUM AND TRUE GEOMETRIC COUNTERPART	DATUM AND CONSTRAINING DEGREES OF FREEDOM
PLANAR (a)			 PLANE	
WIDTH (b)			 CENTER PLANE	
SPHERICAL (c)			 POINT	
CYLINDRICAL (d)			 AXIS	

Constrained Degrees of Freedom for Primary Datum Features

<p>CONICAL (e)</p>			 <p>AXIS & POINT</p>	
<p>LINEAR EXTRUDED SHAPE (f)</p>			 <p>AXIS & CENTER PLANE</p>	
<p>COMPLEX (g)</p>			 <p>AXIS, POINT, & CENTER PLANE</p>	

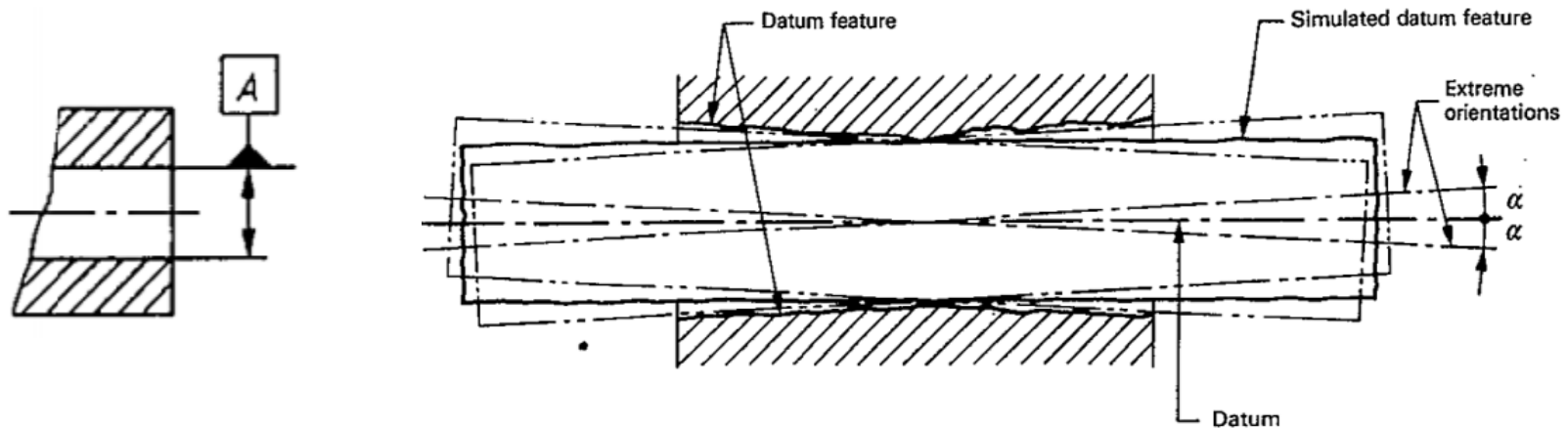
เดตัม (Datum)

- เดตัมแบบเส้นหรือระนาบ (Datum being a straight line or a plane)



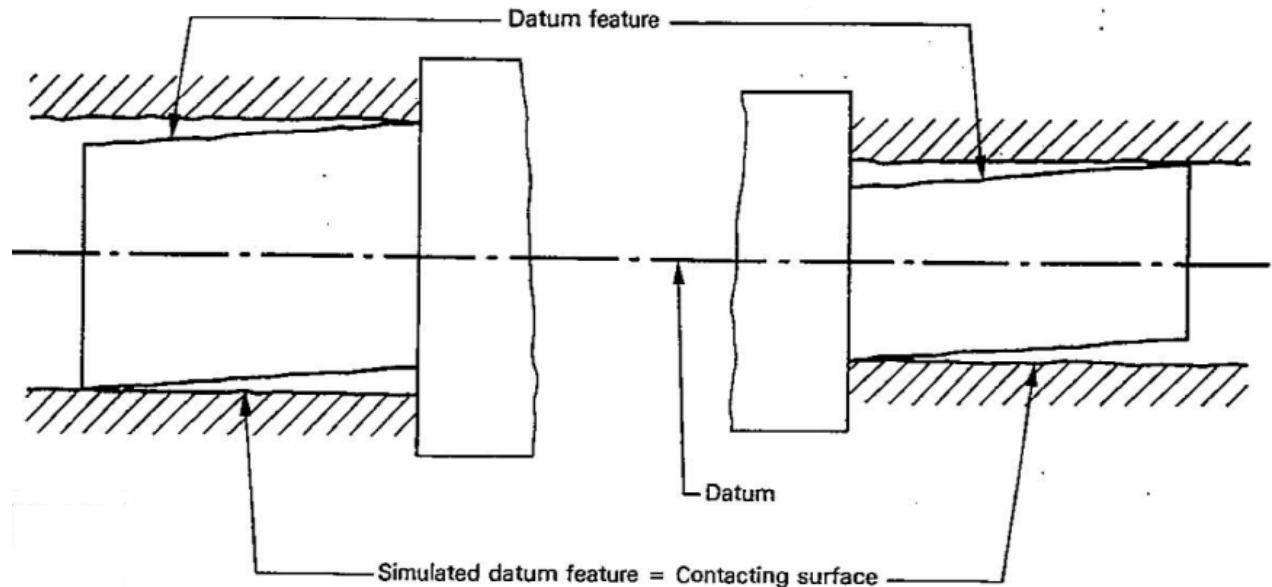
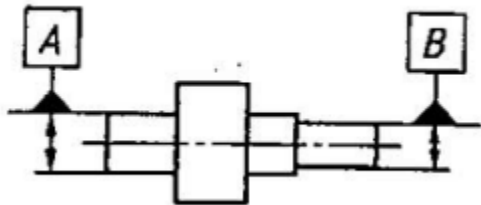
[เดตัม (Datum)]

- เดตัมแบบแกนทรงกระบอก (Datum being the axis of a cylinder)



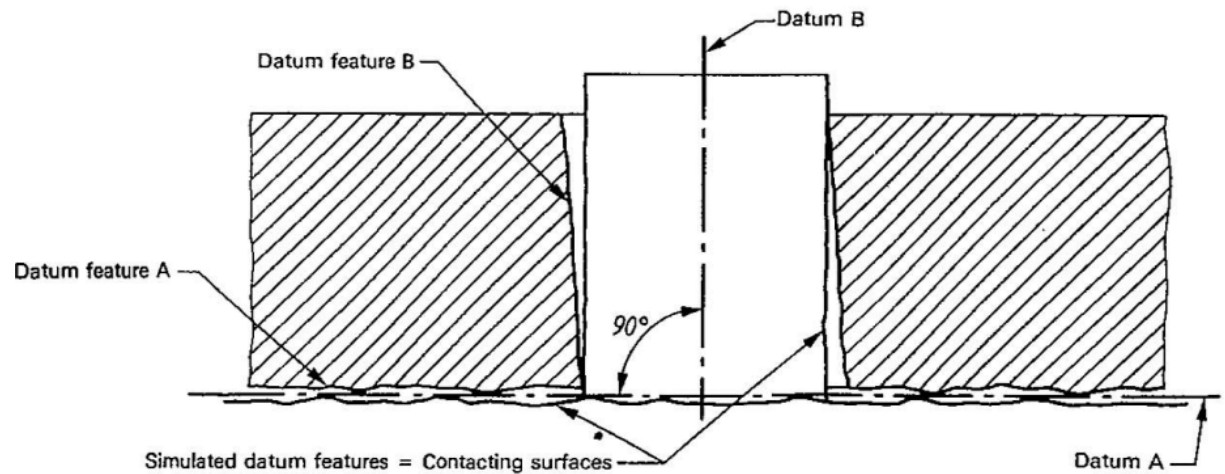
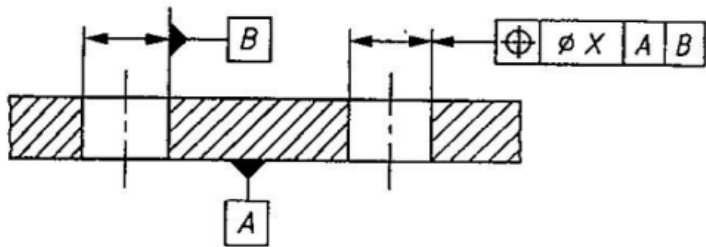
เดตัม (Datum)

- เดตัมแบบร่วมแกนหรือร่วมระนาบ (Datum being the common axis or a common median plane)



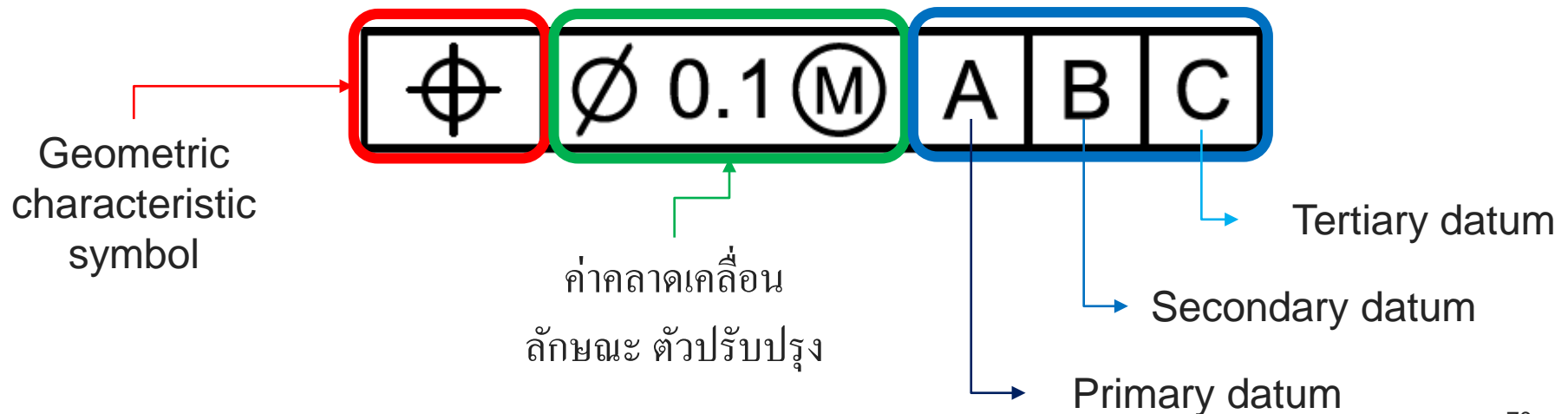
[เดตัม (Datum)]

- เดตัมแบบแกนทรงกระบอกตั้งฉากกับระนาบ (Datum being the axis of a cylinder and perpendicular to a plane)

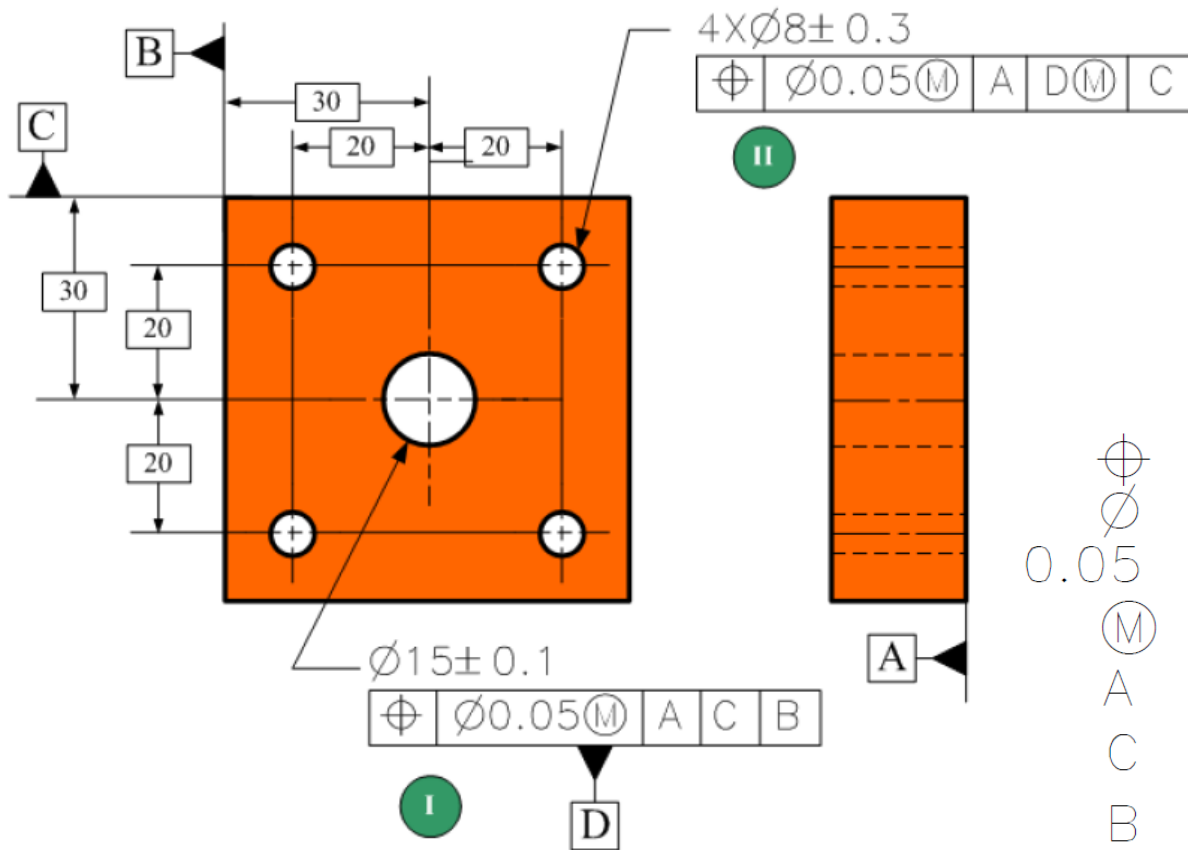


[Control frame]

- คือ พื้นที่รูปสี่เหลี่ยมที่ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทางเรขาคณิต (geometric characteristic symbol) ตามด้วยค่าคลาดเคลื่อน ลักษณะ ตัวปรับปรุง (modifiers) และเดตัมที่อ้างอิงหากมีการใช้งาน



การอ่านกรอบควบคุม

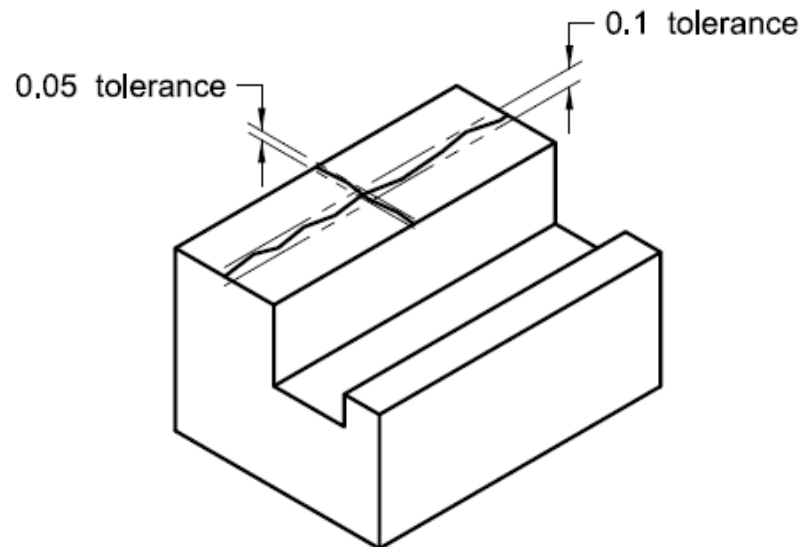
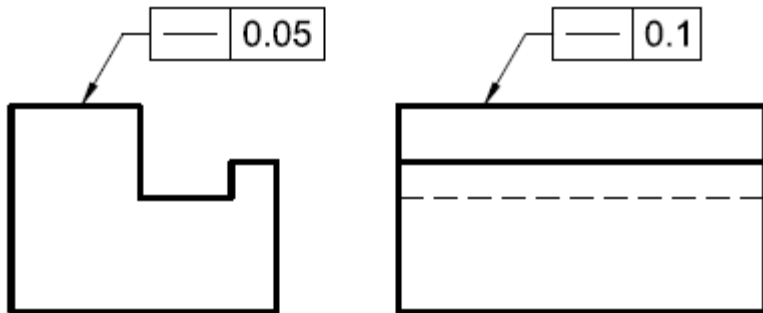


- I**
- \oplus ตำแหน่ง
- \varnothing ของเส้นผ่านศูนย์กลางแกน
- 0.05 ต้องอยู่ภายใน 0.05 mm
- (M)** ถ้าถูกสร้างภายใต้เงื่อนไขวัสดุมากที่สุด
- A ซึ่งสัมพันธ์กับดาตัม A สำหรับความฉาก
- C สัมพันธ์กับดาตัม C สำหรับตำแหน่ง (30 mm)
- B สัมพันธ์กับดาตัม B สำหรับตำแหน่ง (30 mm)

ค่าความตรง (Straightness)

- ในกรณีที่ชิ้นงานมีลักษณะเป็นผิวเรียบ ค่าความตรงจะถูกพิจารณาในเส้นตรงสองเส้นที่อยู่ในระนาบ

This on the orthographic views

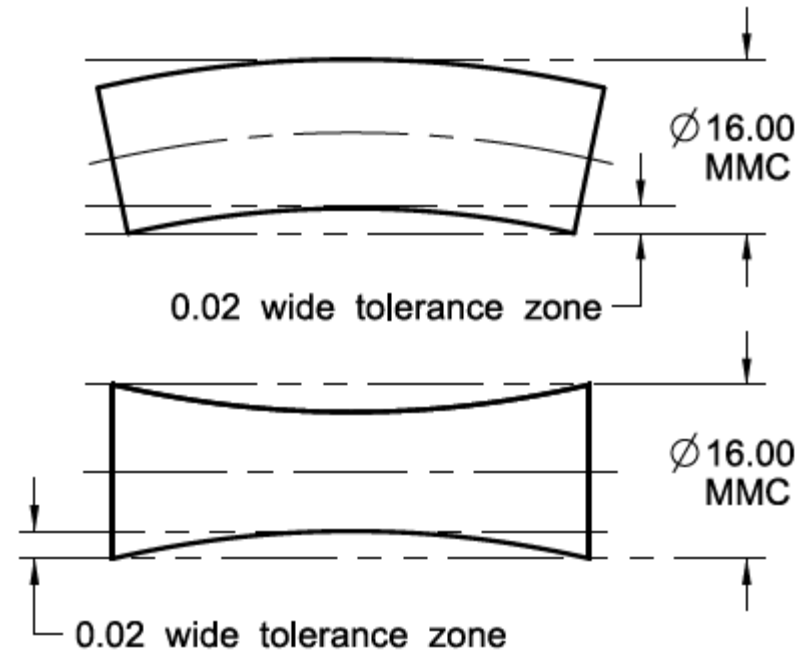
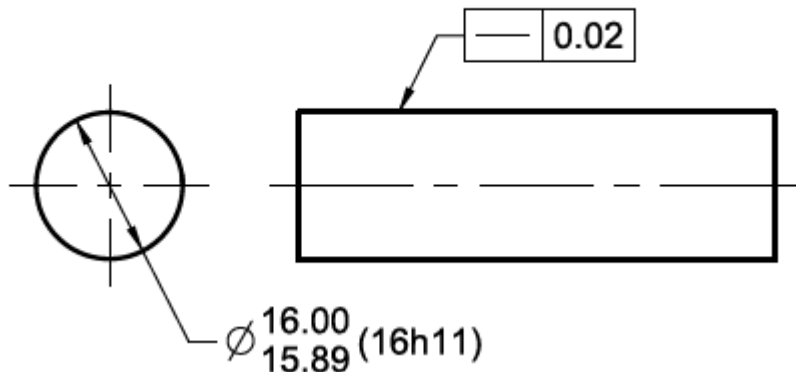


Each longitudinal element of the surface shall be within two parallel lines 0.05 apart in the left view and 0.1 in the right view of the drawing.

ค่าความตรง (Straightness)

- ในกรณีของการหาค่าความตรงที่ผิวของทรงกระบอก ค่าความตรงจะถูกพิจารณาเป็นระยะห่างของสองระนาบที่ผิว

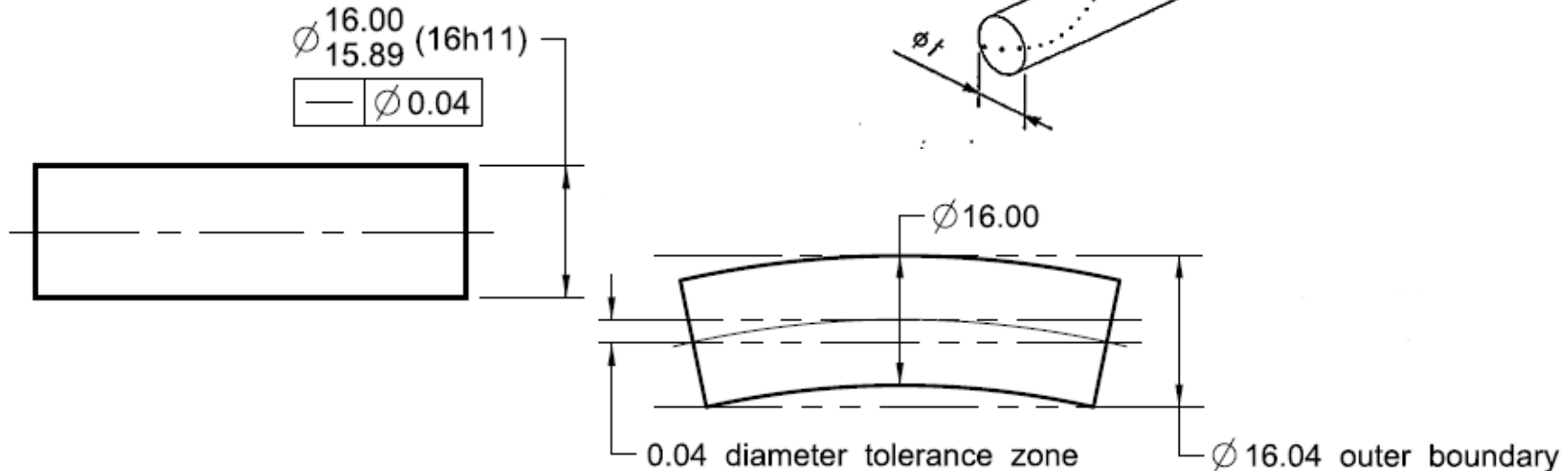
This on the orthographic views



ค่าความตรง (Straightness)

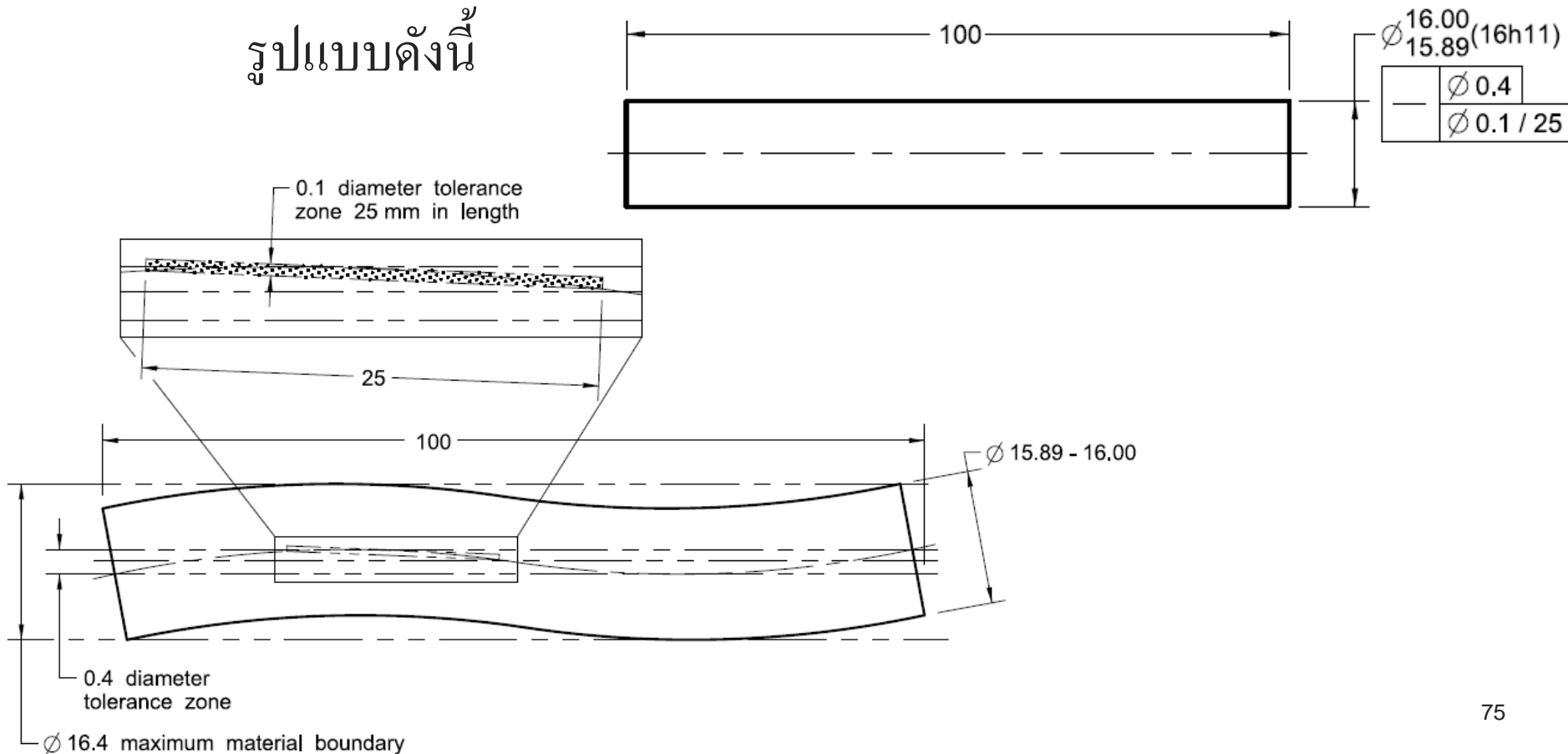
- ในกรณีที่กำหนดค่าความผิดพลาดที่อยู่ในรูปแบบวงกลมหรือทรงกระบอก เช่น แกนเพลลา ค่าความคลาดเคลื่อนจะถูกกำหนดด้วยสัญลักษณ์ :

This on the orthographic view



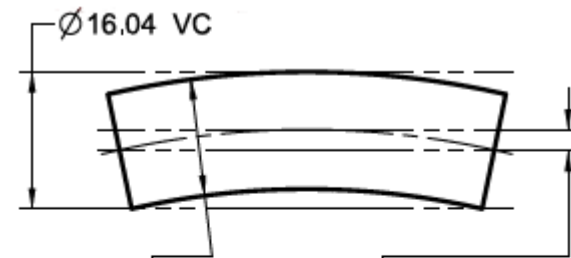
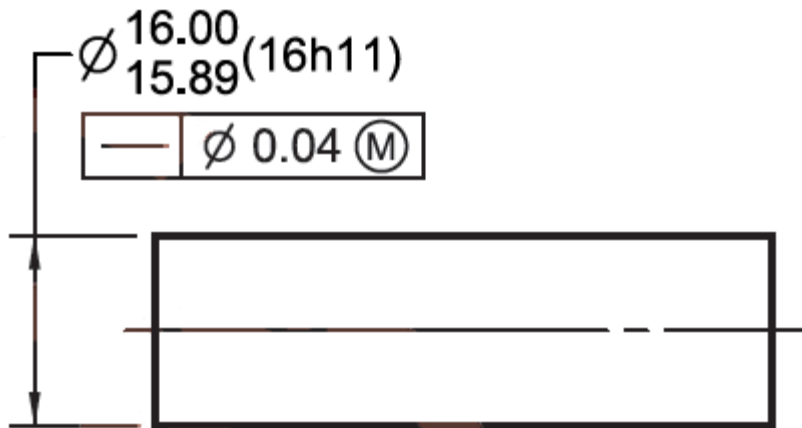
ค่าความตรง (Straightness)

- ในกรณีที่กำหนดค่าความผิดพลาดต่อความยาวด้วย จะถูกระบุใน
รูปแบบดังนี้



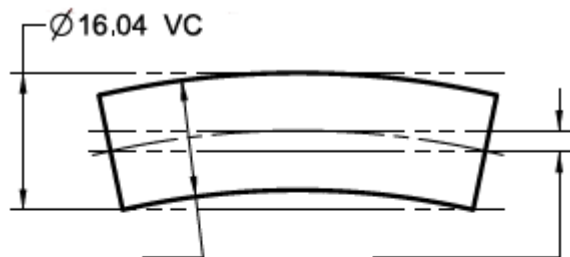
ค่าความตรง (Straightness)

■ Specifying Straightness at MMC



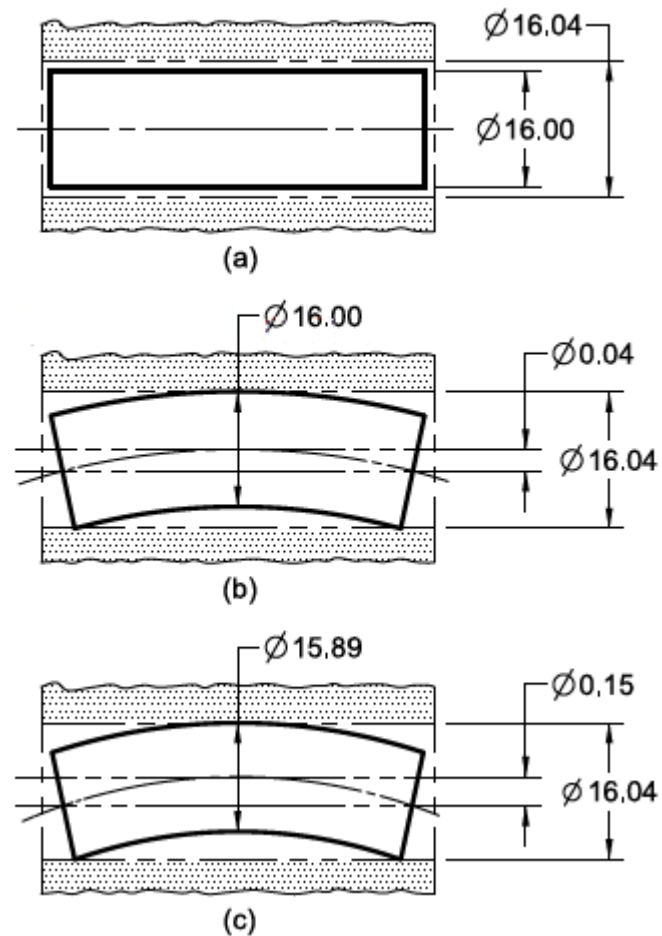
Feature size	Diameter tolerance zone allowed
16.00	0.04
15.99	0.05
15.98	0.06
↓	↓
15.90	0.14
15.89	0.15

ค่าความตรง (Straightness)



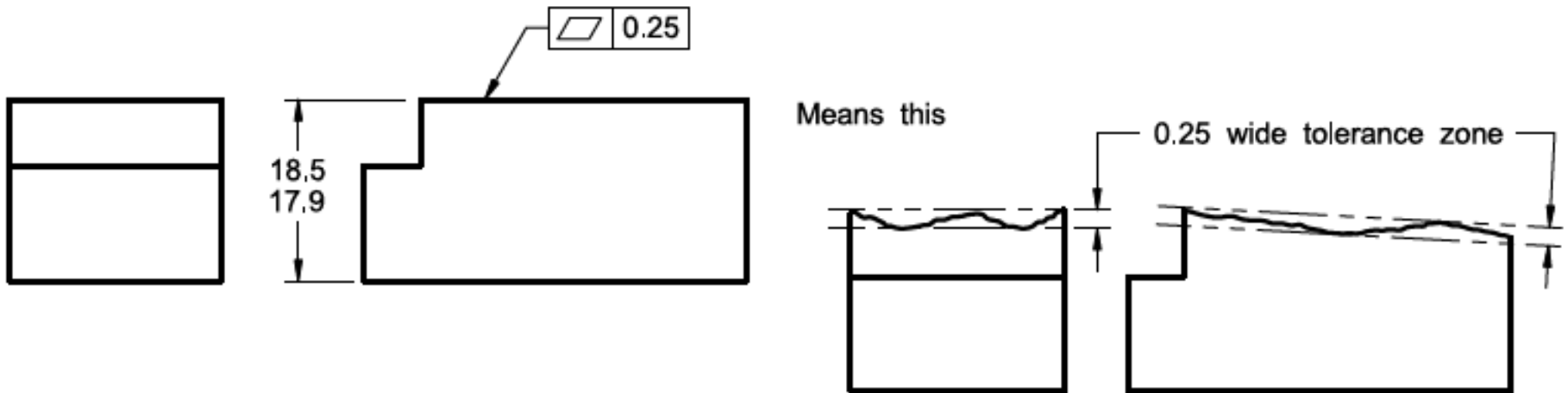
Feature size	Diameter tolerance zone allowed
16.00	0.04
15.99	0.05
15.98	0.06
↓	↓
15.90	0.14
15.89	0.15

Acceptance boundary



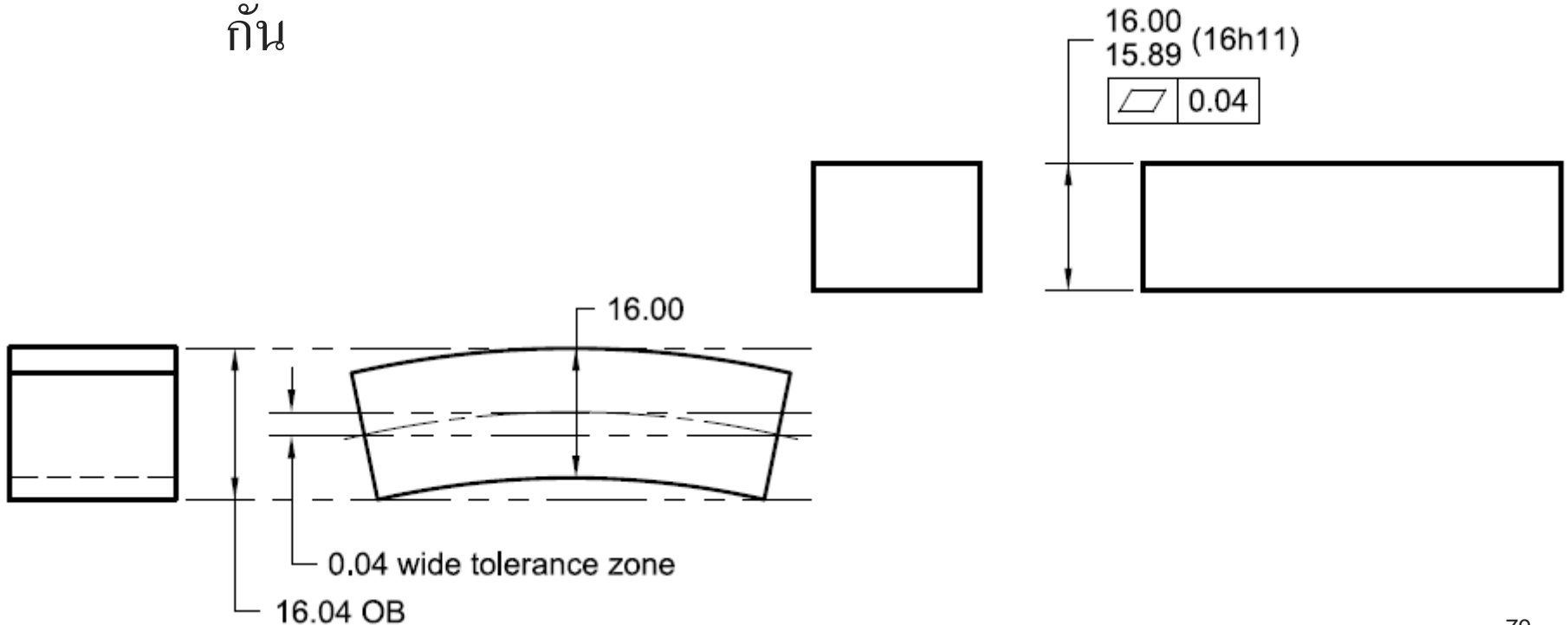
ค่าความเรียบ (Flatness)

- ค่าความเรียบจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ขนานกัน



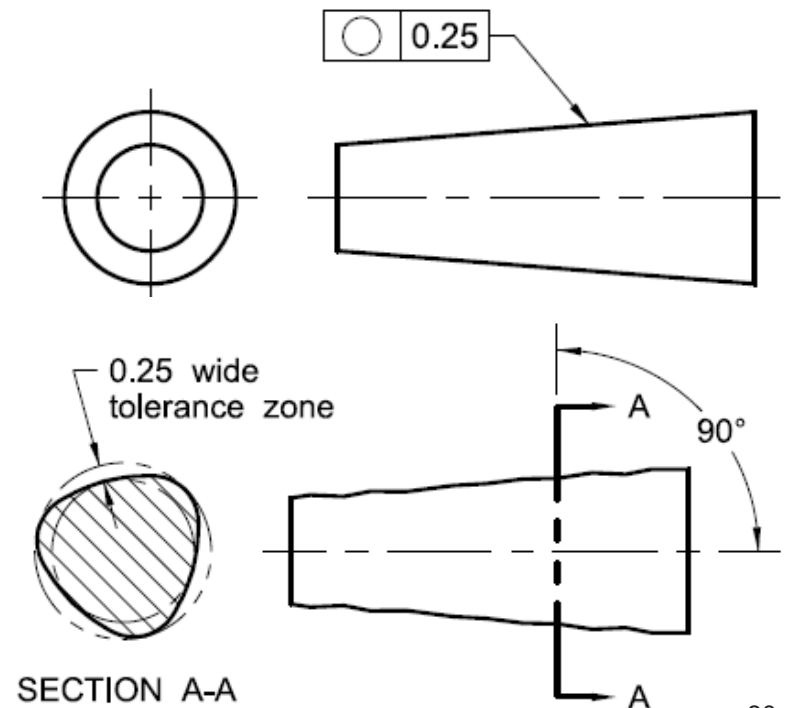
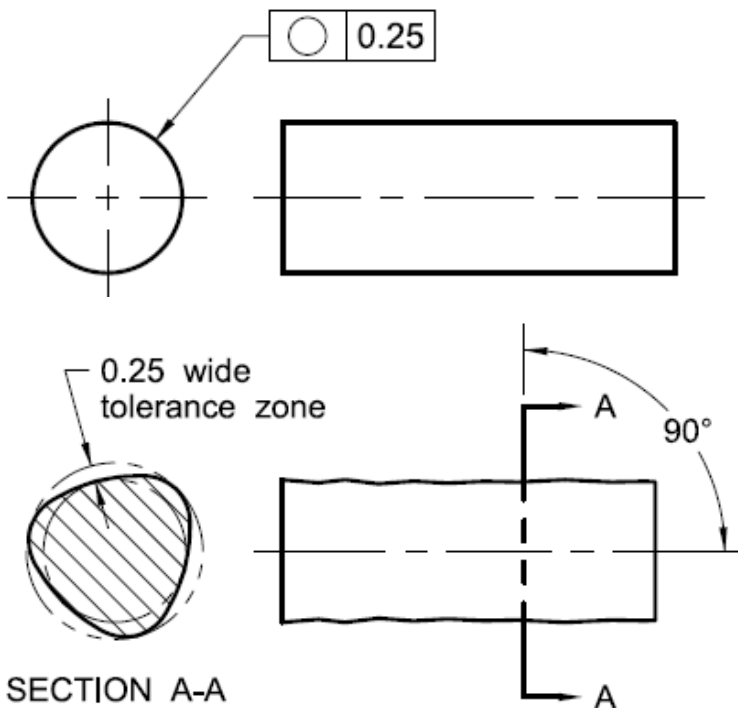
ค่าความเรียบ (Flatness)

- ค่าความเรียบของระนาบกลาง **median plane** จะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ขนานกัน



ความกลม (Roundness)

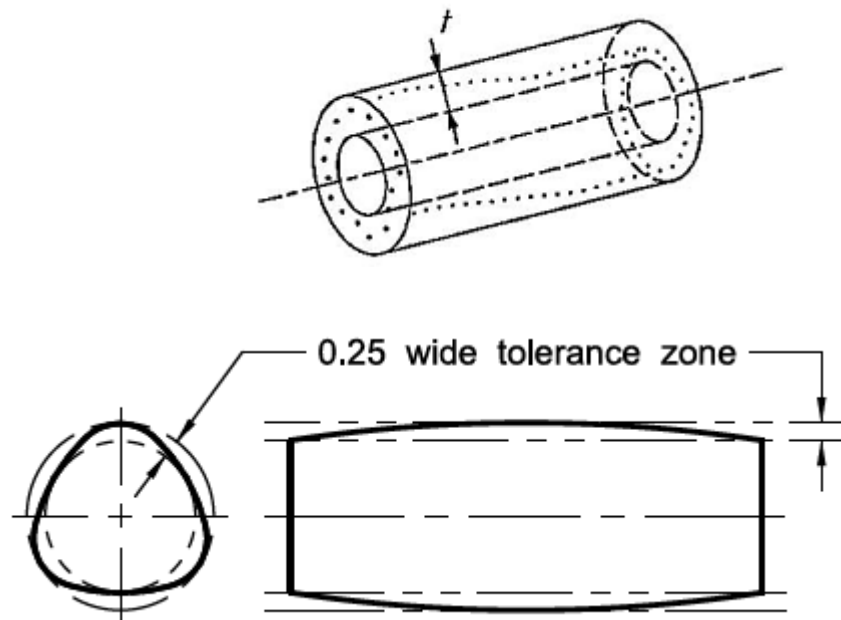
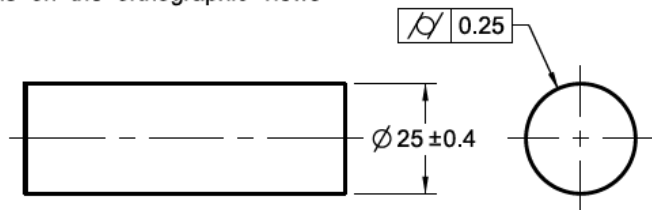
- ค่าความกลมนั้นได้จากความแตกต่างของรัศมีของวงกลมสองวงที่มีจุดศูนย์กลางร่วมกันในระนาบ



ค่าความเป็นทรงกระบอก (Cylindricity)

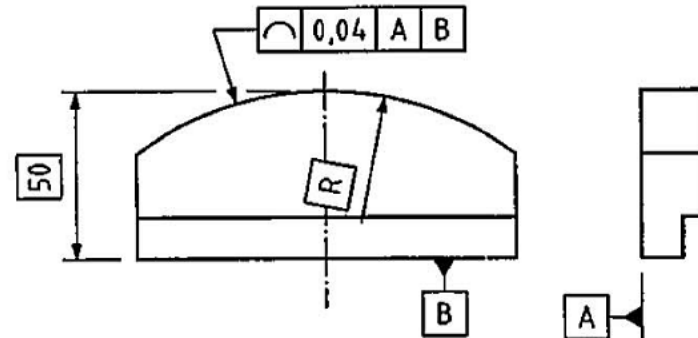
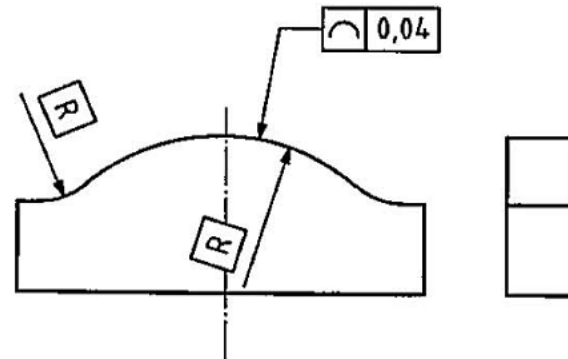
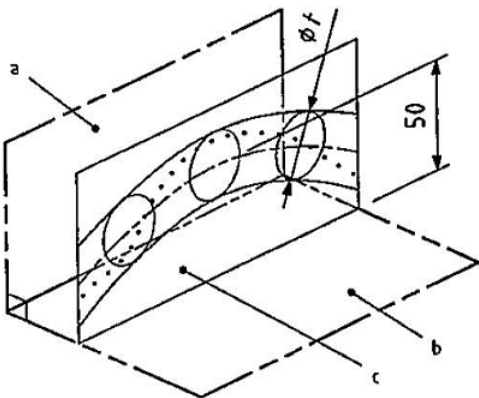
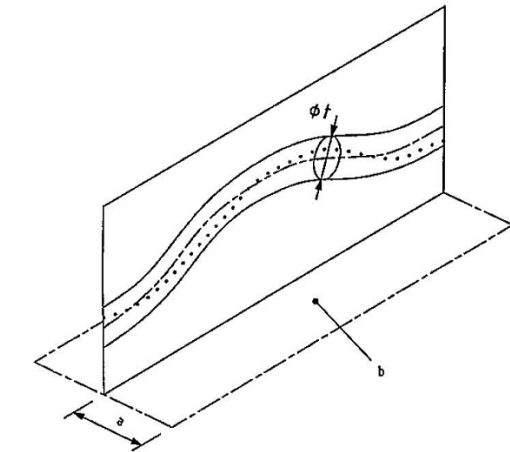
- ค่าความเป็นทรงกระบอกสามารถหาได้จากความแตกต่างของรัศมีของทรงกระบอกสองอันที่ร่วมแกนกันสามารถครกคาเคลือบผิวชิ้นงานได้ทั้งหมด

This on the orthographic views



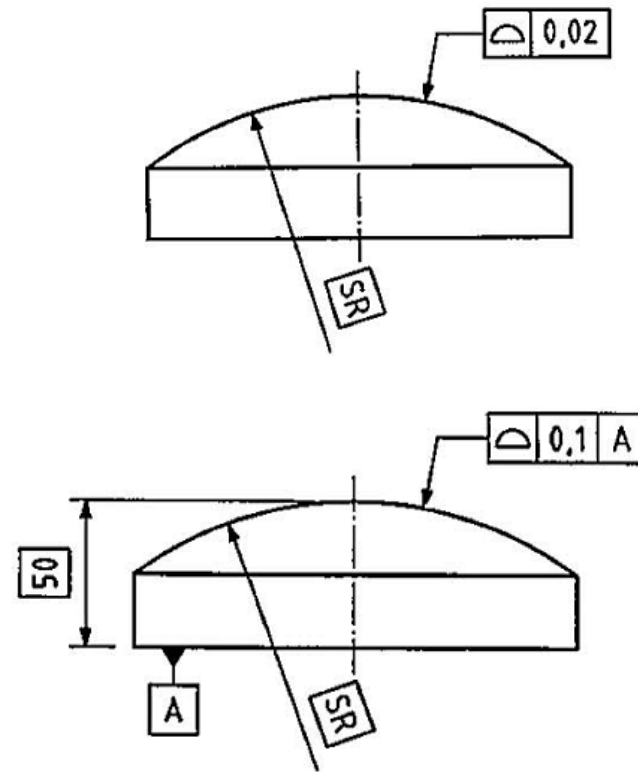
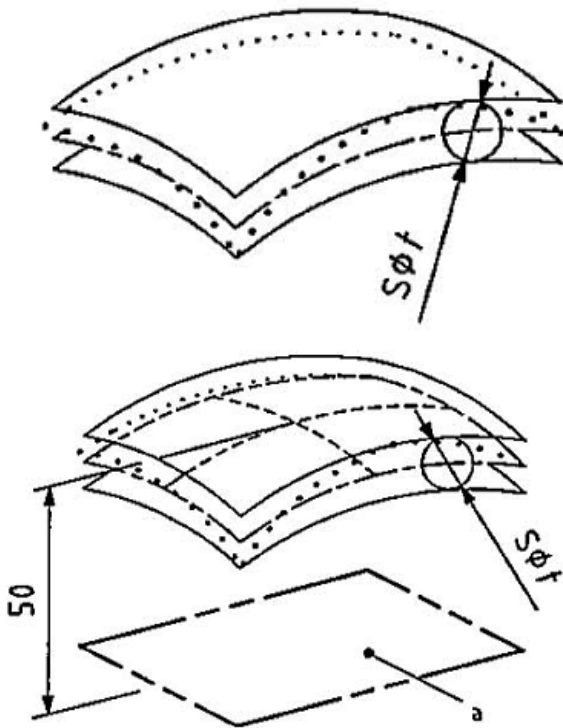
ค่าความเป็นเส้นโค้ง (Profile of any line)

Profile of any line



ค่าความเป็นผิวโค้ง (Profile of any surface)

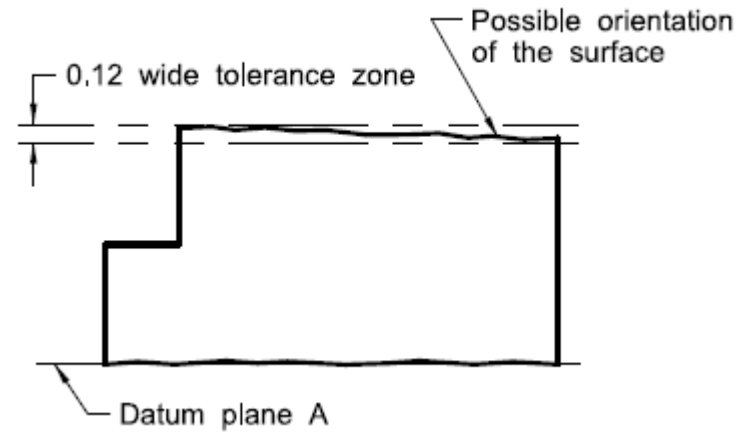
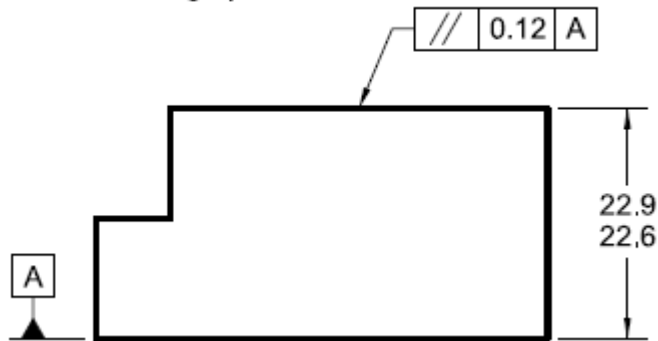
- Profile of any surface



ค่าความขนาน (Parallelism)

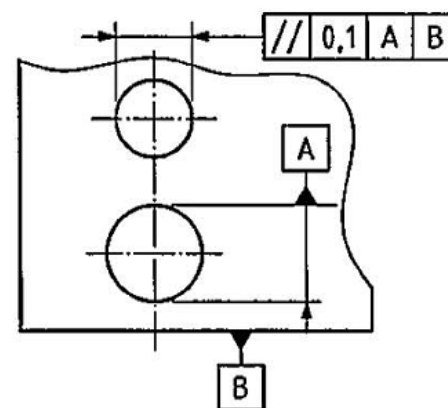
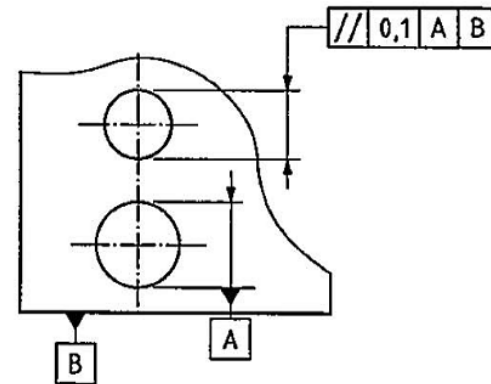
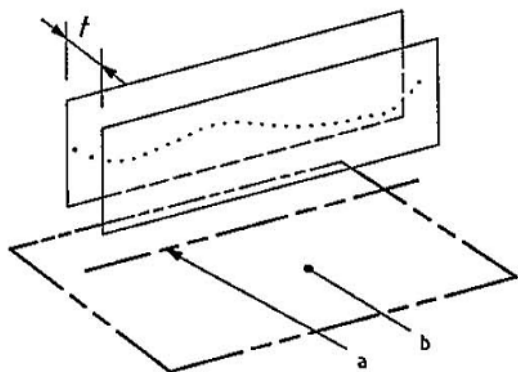
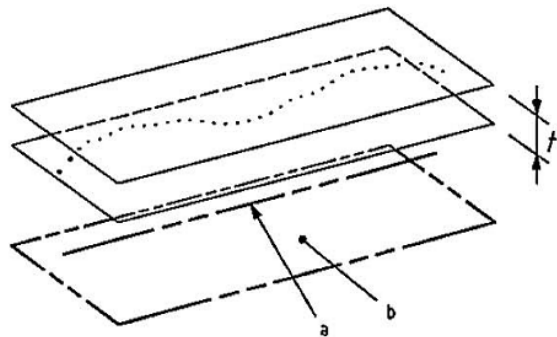
- ค่าความขนานจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ขนานกับเดตัม

This on the orthographic view



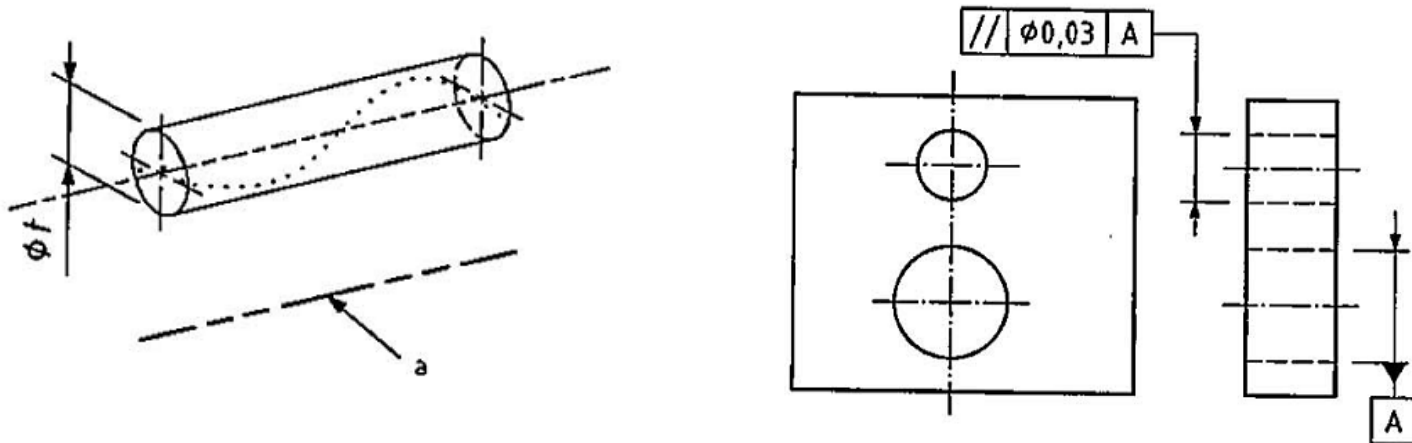
ค่าความขนาน (Parallelism)

- ค่าความขนานจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ขนานกับเดือ



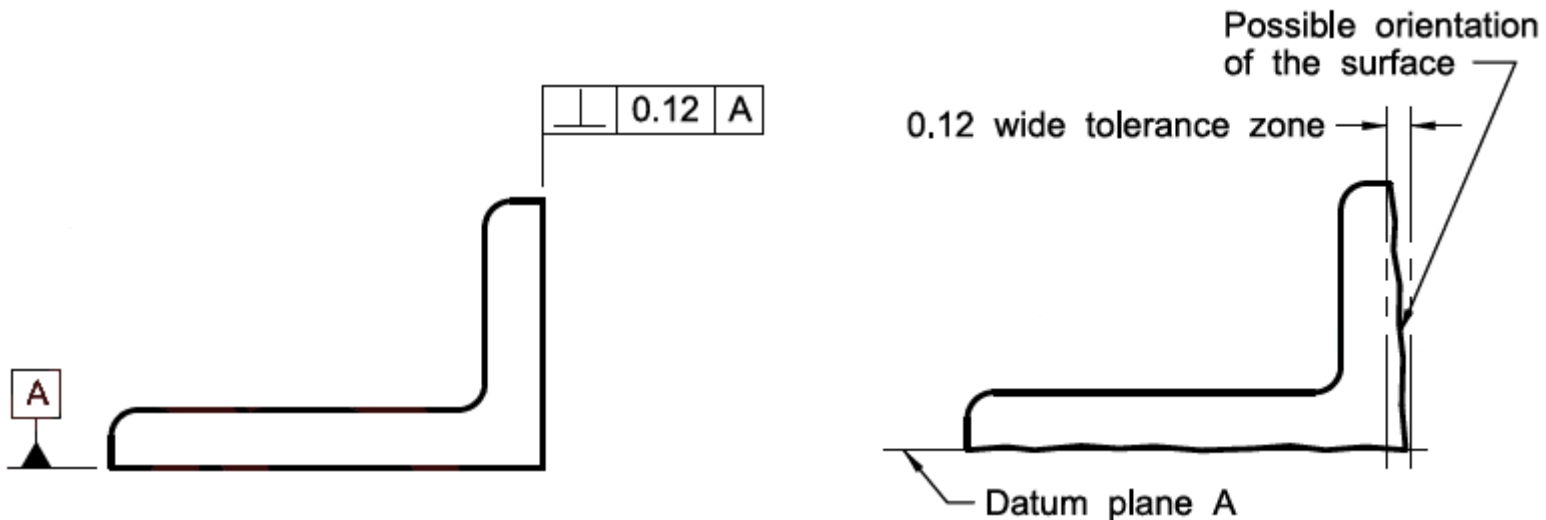
ค่าความขนาน (Parallelism)

- ค่าความขนานจะถูกพิจารณาโดยเป็นเส้นผ่านศูนย์กลางของทรงกระบอกที่ขนานกับเดือ้มและครอบแกนไว้ทั้งหมด



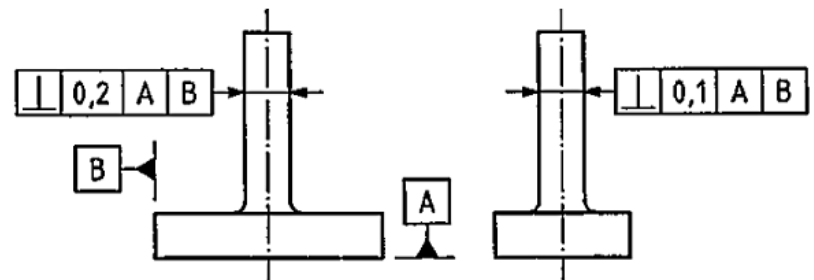
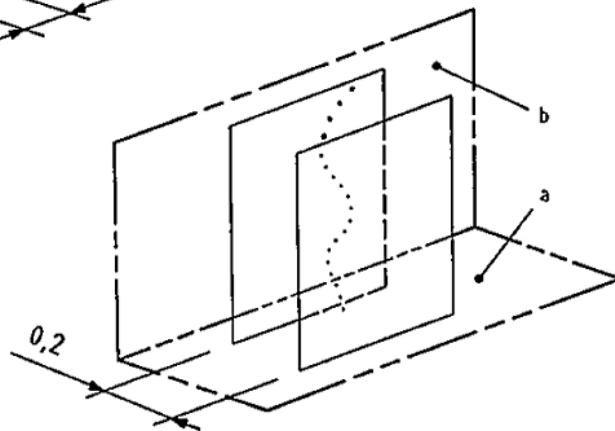
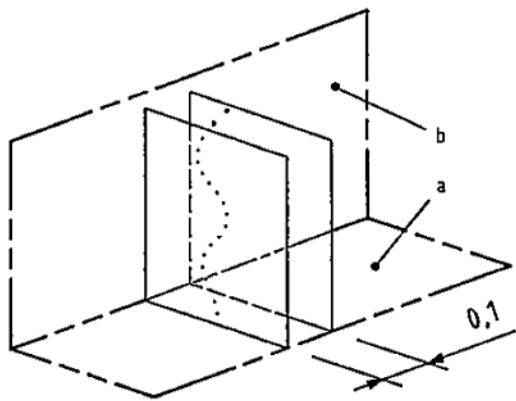
ค่าความตั้งฉาก (Perpendicularity)

- ค่าความตั้งฉากจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ตั้งฉากกับเดคัม



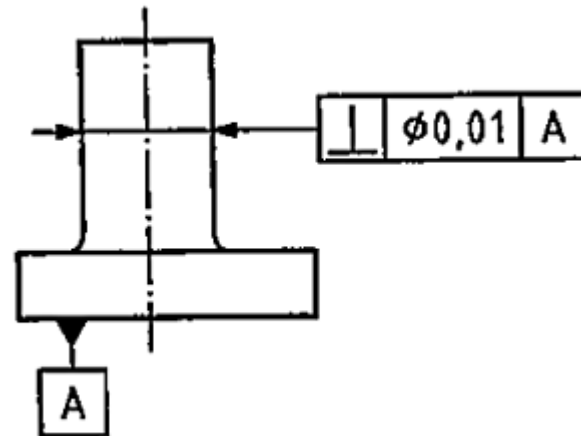
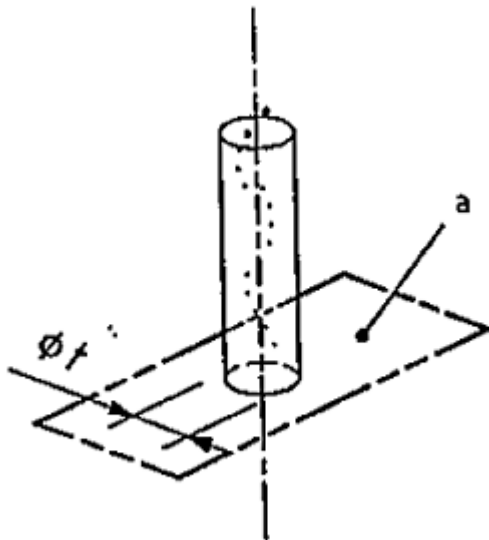
ค่าความตั้งฉาก (Perpendicularity)

- ค่าความตั้งฉากจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ตั้งฉากกับเดคัม



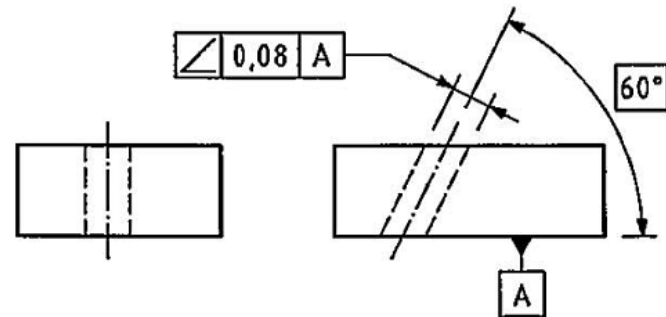
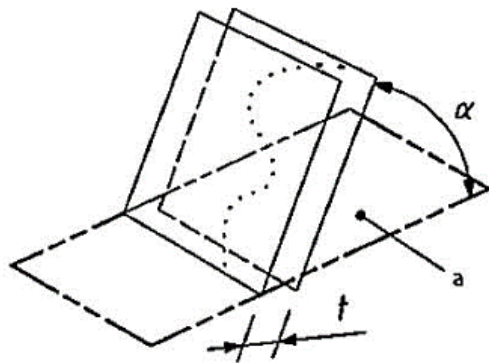
ค่าความตั้งฉาก (Perpendicularity)

- ค่าความตั้งฉากจะถูกพิจารณาโดยเป็นเส้นผ่านศูนย์กลางของทรงกระบอกที่ตั้งฉากกับเดือ้มและครอบแกนไว้ทั้งหมด



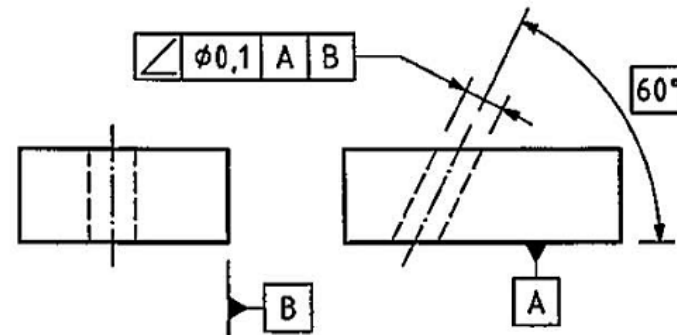
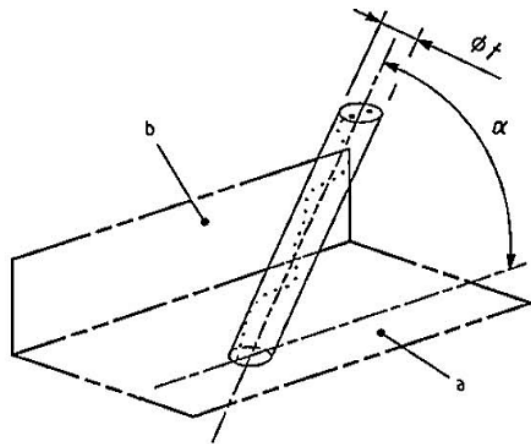
ค่าความเป็นมุม (Angularity)

- ค่าความเป็นมุมจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ทำมุมกับเดือตัม



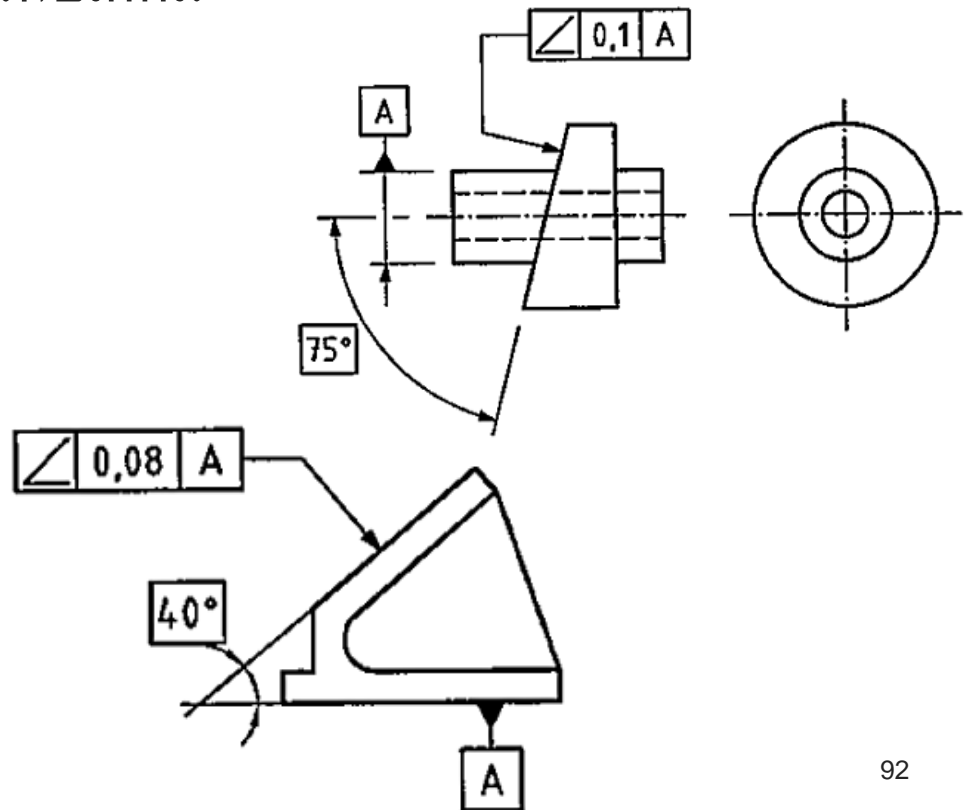
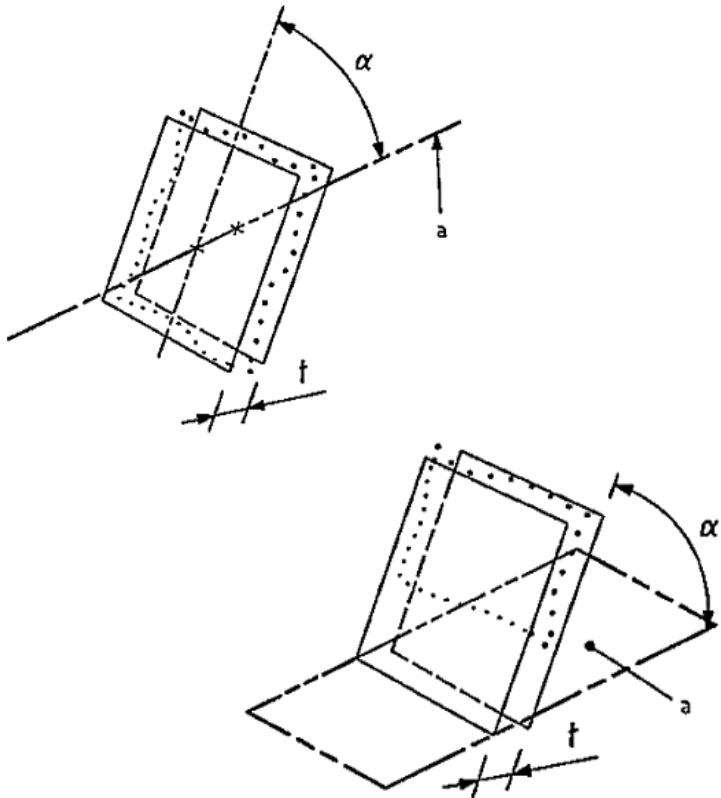
ค่าความเป็นมุม (Angularity)

- ค่าความเป็นมุมจะถูกพิจารณาโดยเป็นเส้นผ่านศูนย์กลางของทรงกระบอกที่ทำมุมกับเดือ้มและกรอบแกนไว้ทั้งหมด



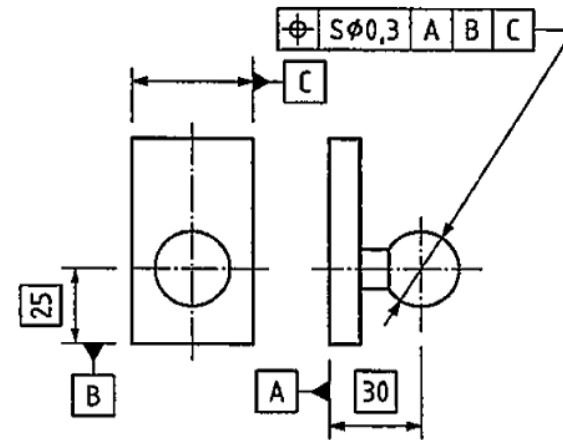
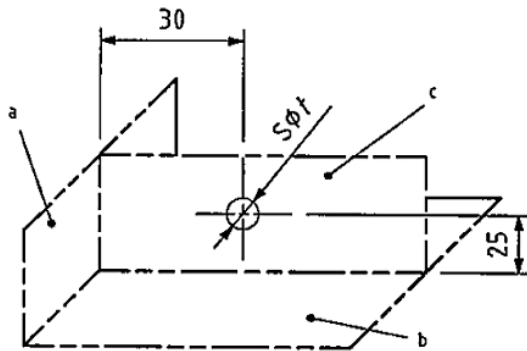
ค่าความเป็นมุม (Angularity)

- ค่าความเป็นมุมจะถูกพิจารณาโดยเป็นระยะห่างที่น้อยที่สุดระหว่างสองระนาบที่ทำมุมกับเดือตัม



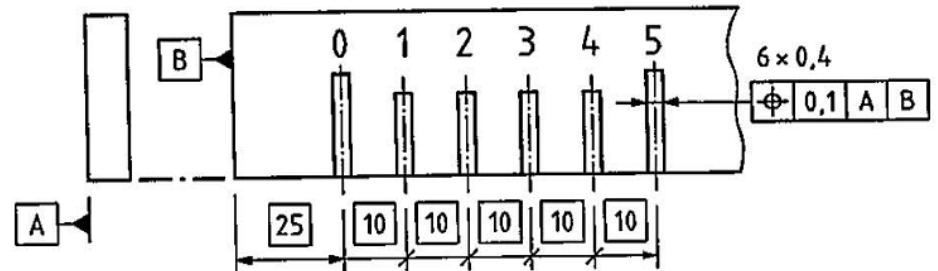
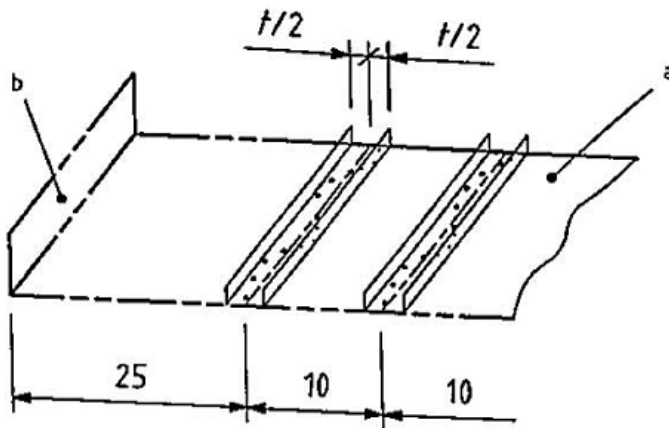
ค่าตำแหน่ง (Position)

- ค่าตำแหน่งจะถูกพิจารณาโดยเป็นเส้นผ่านศูนย์กลางของทรงกลมที่มีตำแหน่งตามเดคัม



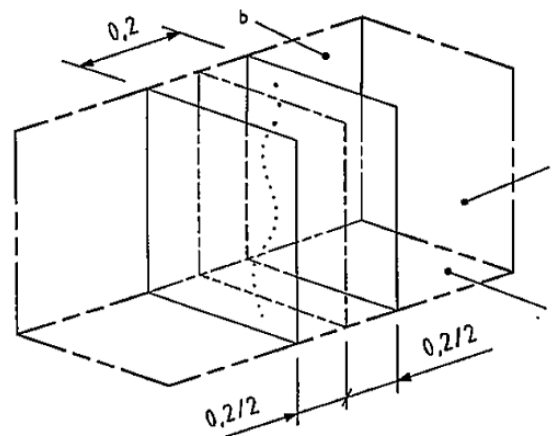
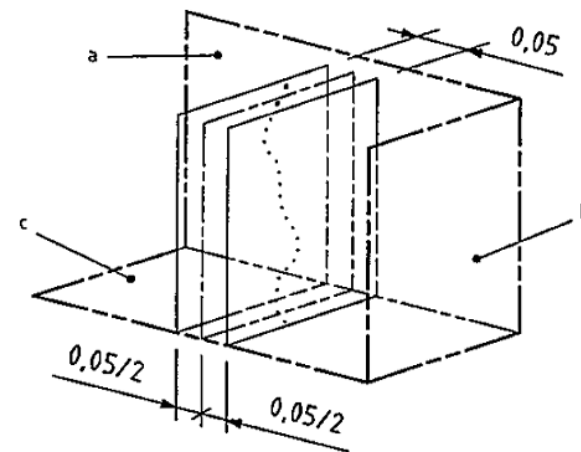
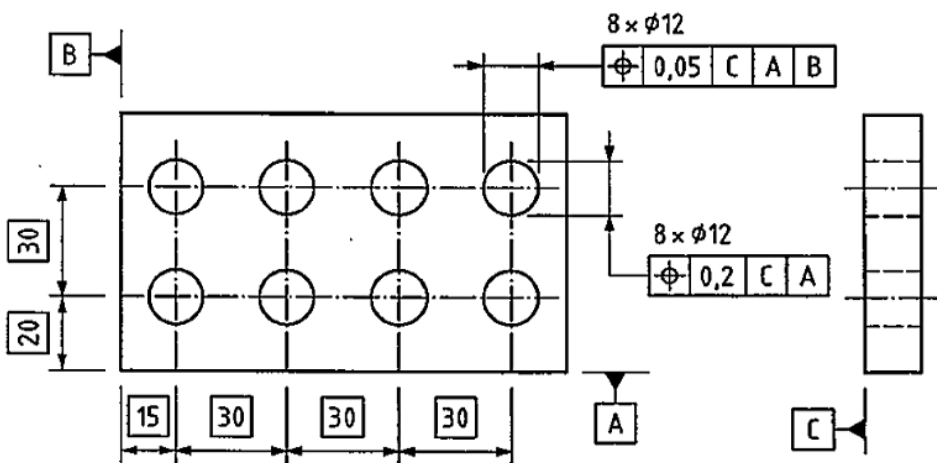
ค่าตำแหน่ง (Position)

- ค่าตำแหน่งจะถูกพิจารณาโดยเป็นความกว้างระหว่างสองระนาบที่มีจุดกึ่งกลางตามที่กำหนดจากเดคัม



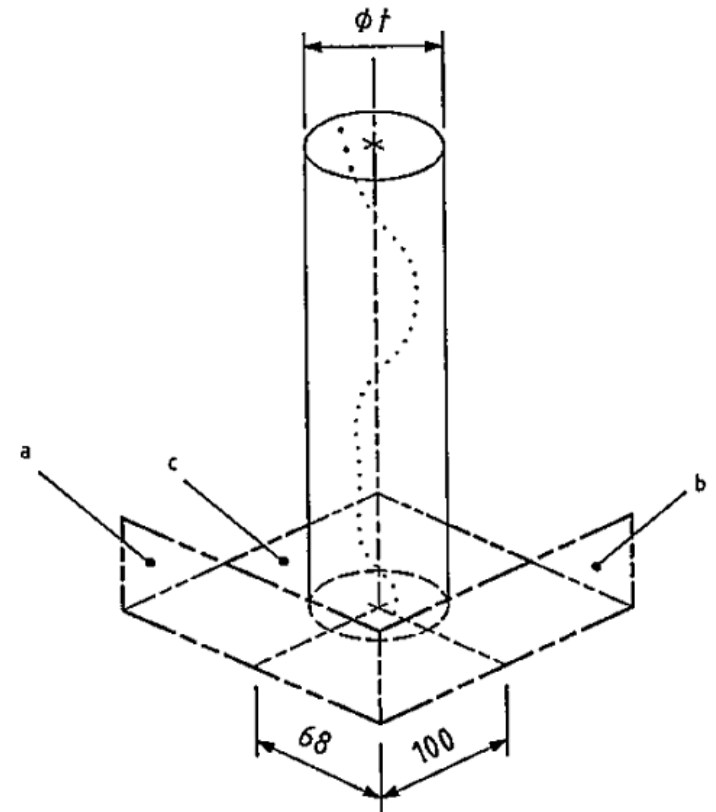
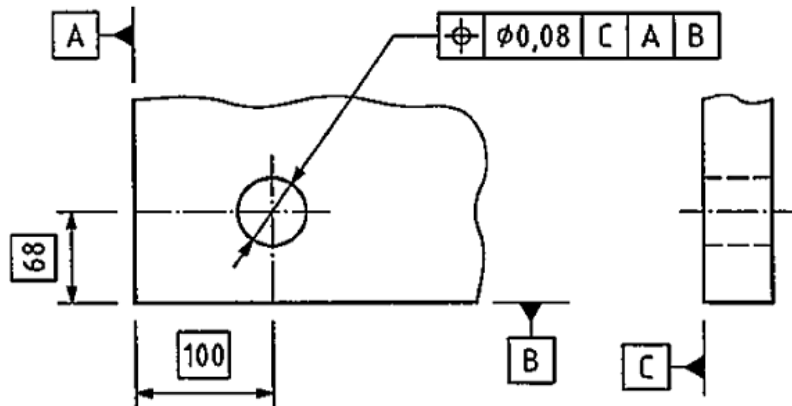
ค่าตำแหน่ง (Position)

- ค่าตำแหน่งจะถูกพิจารณาโดยเป็นความกว้างระหว่างสองระนาบที่มีจุดกึ่งกลางตามที่กำหนดจากเดคัม



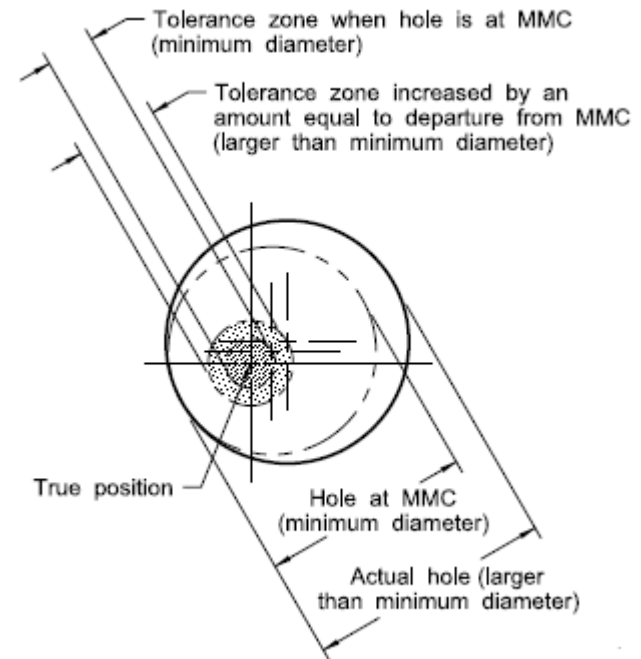
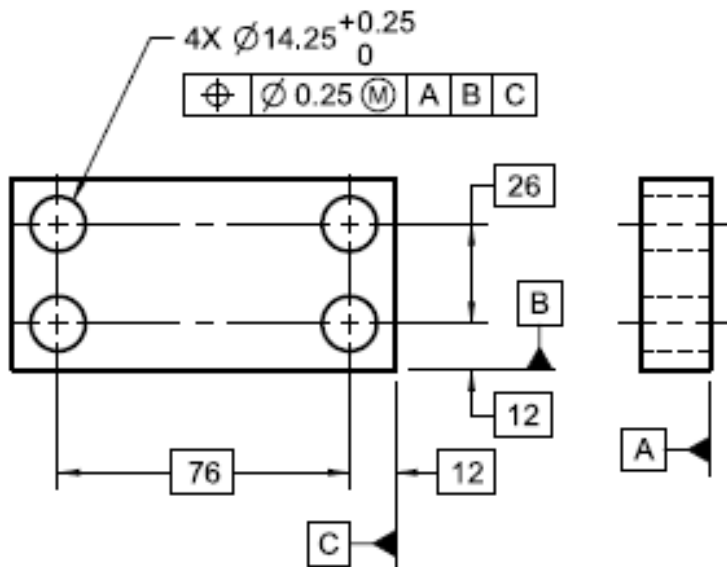
ค่าตำแหน่ง (Position)

- ค่าตำแหน่งจะถูกพิจารณาโดยเป็นความกว้างของทรงกระบอกที่มีจุดกึ่งกลางตามที่กำหนดจากเดือตัม



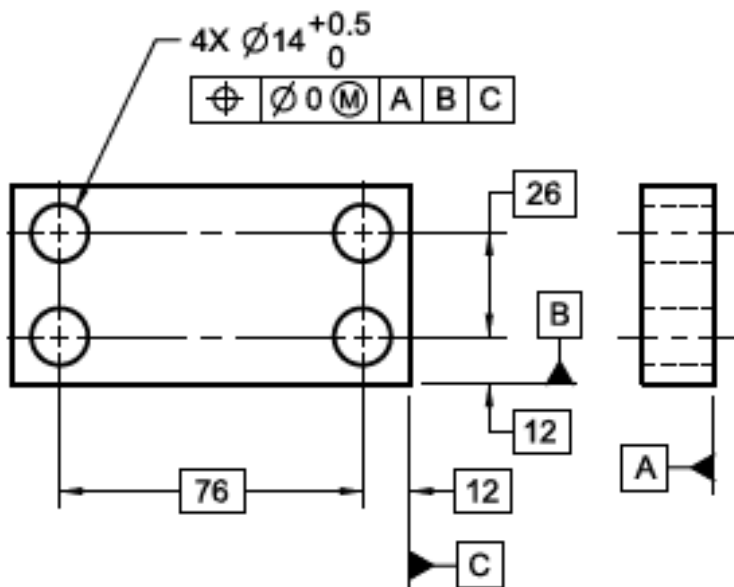
ค่าตำแหน่ง (Position)

■ Positional Tolerancing at MMC



ค่าตำแหน่ง (Position)

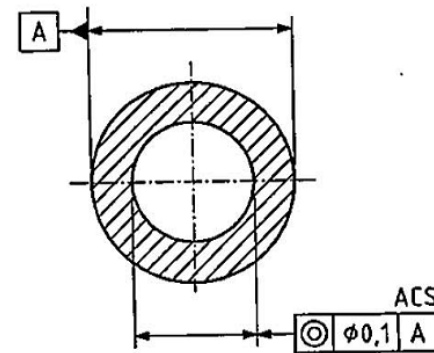
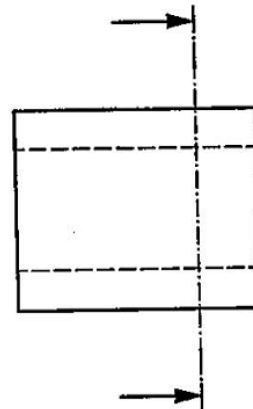
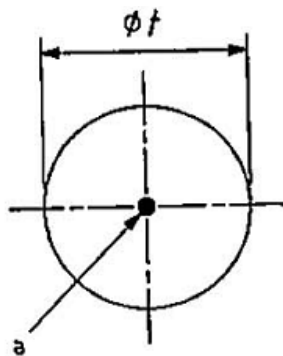
■ Zero Positional Tolerancing at MMC



VC (Acceptance boundary)	Unrelated AME of hole	Positional tolerance zone diameter
14.0	14	0
	14.1	0.1
	14.2	0.2
	14.25	0.25
	14.3	0.3
	14.4	0.4
	14.5	0.5

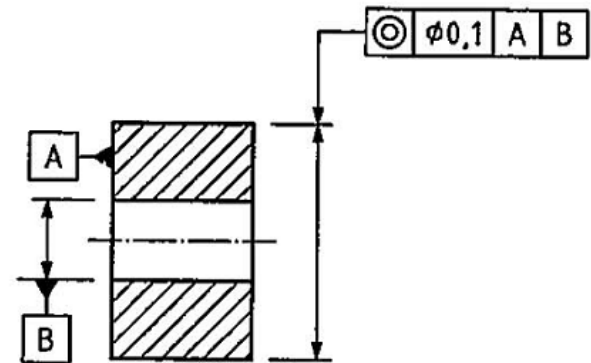
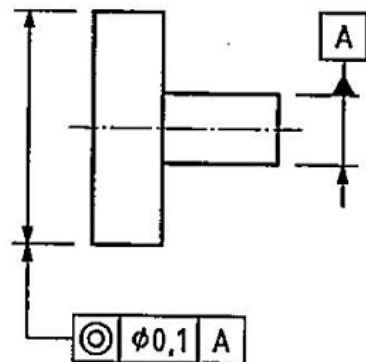
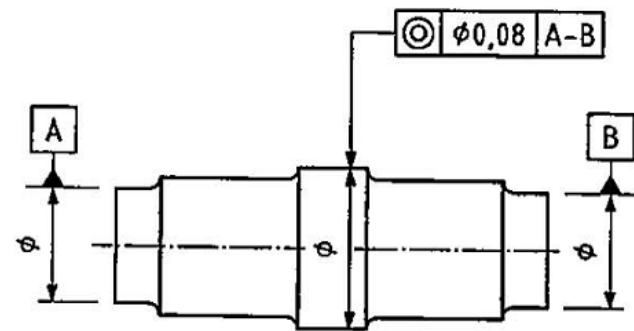
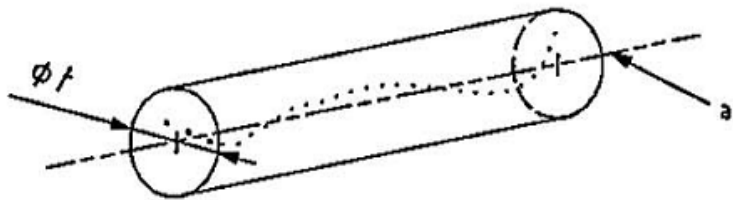
ค่าความร่วมศูนย์/ร่วมแกน (Concentricity/Coaxiality)

- ค่าความร่วมศูนย์นั้นได้จากเส้นผ่านศูนย์กลางของวงกลมที่มีจุดศูนย์กลางตามตำแหน่งในระนาบ



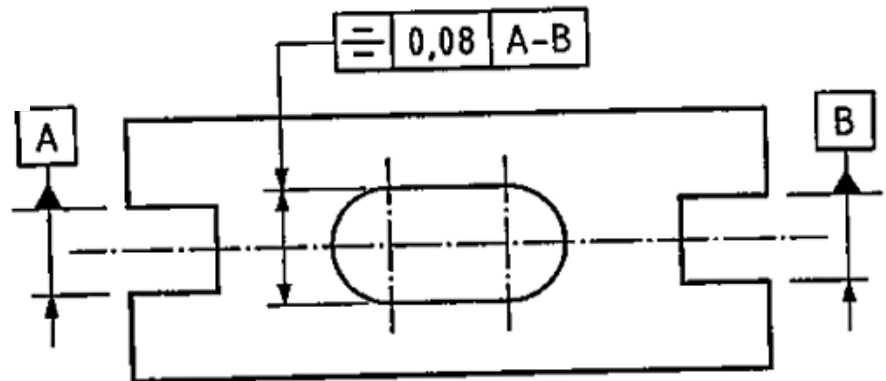
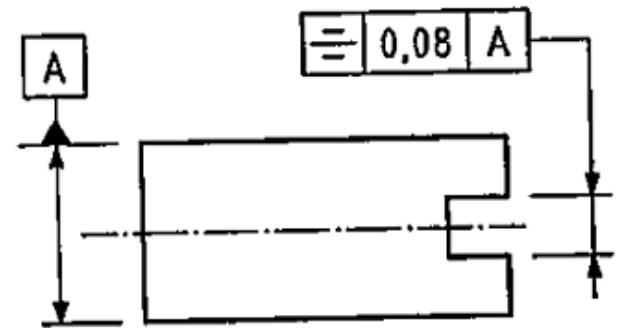
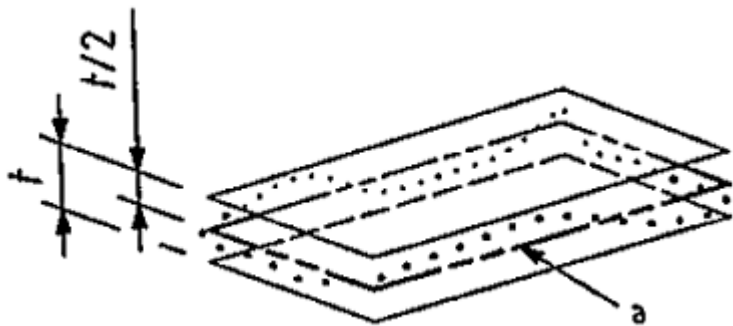
ค่าความร่วมศูนย์/ร่วมแกน (Concentricity/Coaxiality)

- ค่าความร่วมศูนย์นั้นได้จากเส้นผ่านศูนย์กลางของทรงกระบอกที่มีแกนกลางตามที่กำหนด



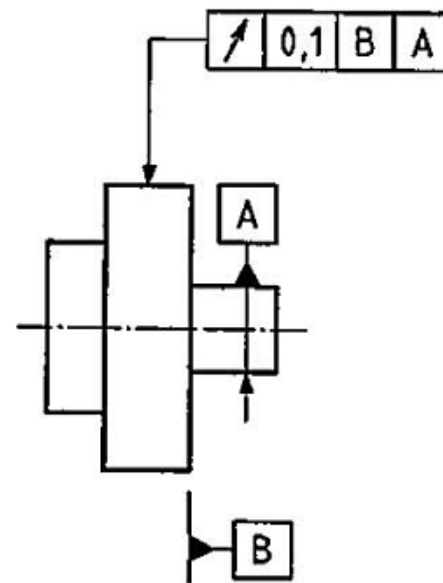
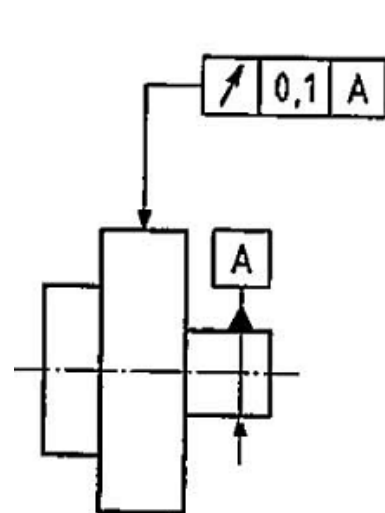
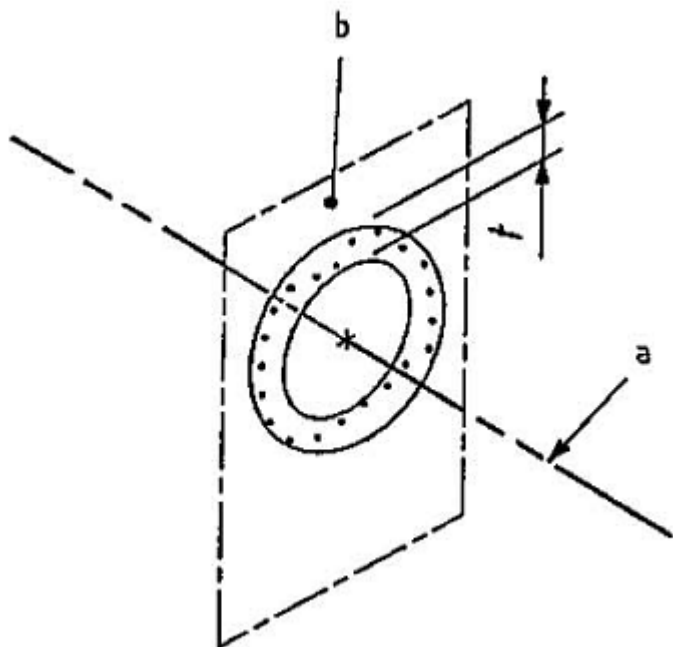
ค่าความสมมาตร (Symmetry)

- ค่าตำแหน่งจะถูกพิจารณาโดยเป็นความกว้างระหว่างสองระนาบที่มีจุดกึ่งกลางตามที่กำหนดจากเดคัม



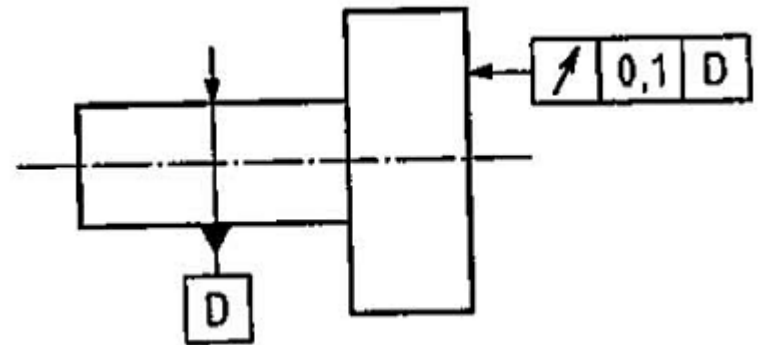
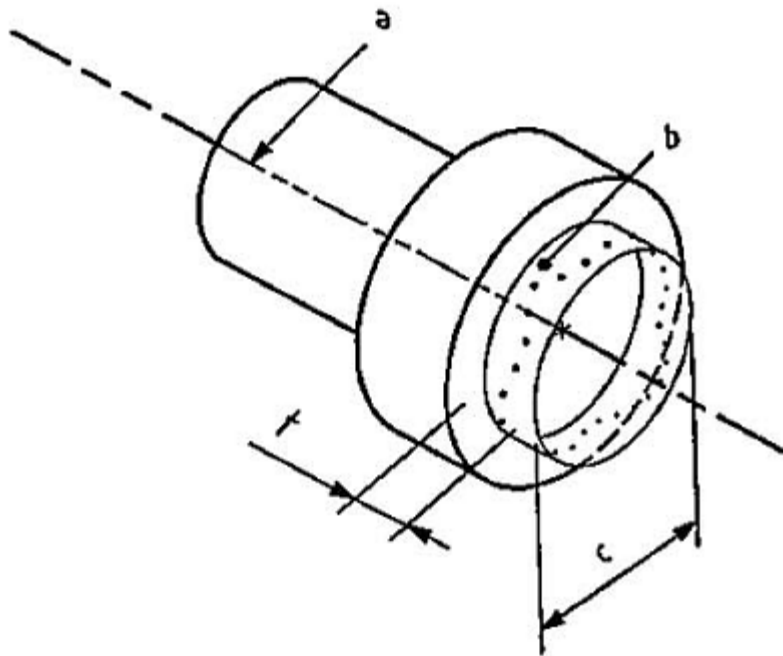
คำรันเอ้าท์ (Run-Out)

- คำรันเอ้าท์นั้นได้จากความแตกต่างของรัศมีของวงกลมสองวงที่มีจุดศูนย์กลางร่วมกันตรงแกนหมุนในระนาบ



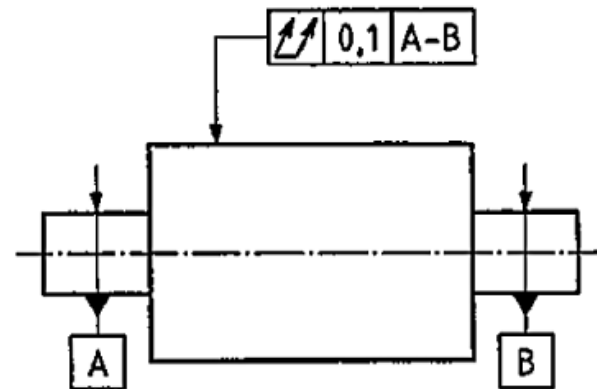
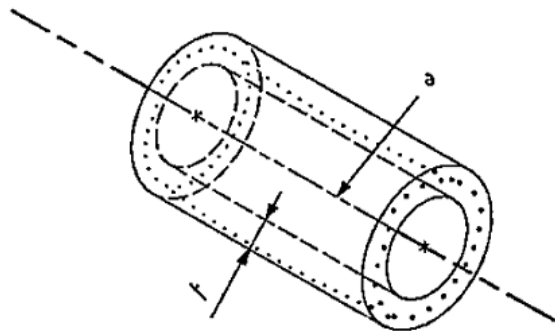
คำรันเข้าที่ (ต่อ)

- คำรันเข้าที่นั้นได้จากระยะห่างของวงกลมสองวงที่มีจุดศูนย์กลางร่วมกันตรงแกนหมุน



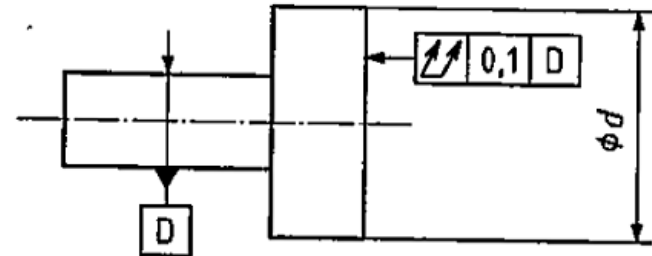
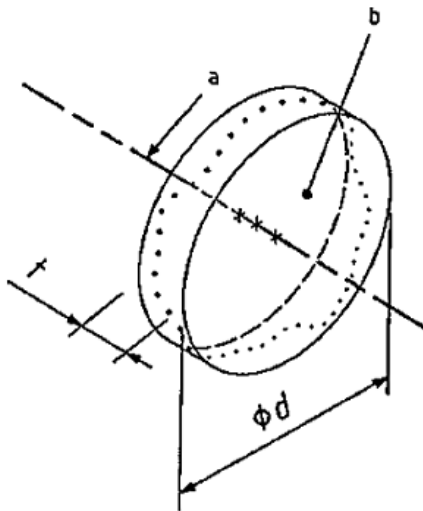
ค่ารันเอ้าท์ทั้งหมด (Total Run-Out)


- ค่ารันเอ้าท์ทั้งหมดนั้นได้จากความแตกต่างของรัศมีของทรงกระบอกสองอันที่มีแกนกลางร่วมกันตรงแกนหมุน



ค่ารันเอ้าท์ทั้งหมด (Total Run-Out)

- ค่ารันเอ้าท์นั้นทั้งหมดได้จากระยะห่างของสองระนาบที่ตั้งฉากกับแกนหมุน



A decorative graphic consisting of a horizontal bar with a gradient from olive green on the left to white on the right. A thin olive green circle is partially visible on the left side, overlapping the bar. A thick black bracket is on the left end of the bar, and a thick olive green bracket is on the right end.

Thank you for your attention
narin@nimt.or.th