หัวข้อสหกิจศึกษา	การเพิ่มประสิทธิภาพในการจับแผ่นแคริ่บอร์ดของแขนกล (ROBOT) บริษัท เสริมสุข จำกัด (มหาชน)
ชื่อนักศึกษา	นางสาวสุทัตตา พรมมูลศร
อาจารย์ที่ปรึกษาสหกิจศึกษา	อาจารย์ขวัญเรือน สินณรงค์
หลักสูตร	บริหารธุรกิจบัณฑิต
สาขาวิชา	การจัดการลอจิสติกส์และโซ่อุปทาน
ปีการศึกษา	2556

บทคัดย่อ

จากการที่ได้เข้าไปปฏิบัติงาน สหกิจศึกษาข้าพเจ้าได้รับมอบหมายให้ปฏิบัติงานในส่วนงานจ่ายสินค้า MODERN TRADE ของแผนก เช็คเกอร์ จากการศึกษาการทำงานของพนักงานเพื่อค้นหาสภาพปัญหาและนำมาวิเคราะห์ ค้นหา แนวทางในการปรับปรุงให้การทำงานมีมาตรฐาน โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพการทำงานของแขนกล (ROBOT) โดยการทำงานของแขนกล (ROBOT) การจับแผ่นแคริ่บอร์ด ไม่มีประสิทธิภาพคือ แผ่นแคริ่บอร์ดมีทั้งแผ่นแคริ่บอร์ดแบบแห้งกับแบบไม่แห้งปะปนก่อนเข้าไลน์ผลิต ทำให้การทำ งานของแขนกล (ROBOT) มีการจับแผ่นแคริ่บอร์ดไม่มีประสิทธิภาพ เนื่องจากแผ่นแคริ่บอร์ดติดกัน จึงทำให้การทำงานของแขนกล (ROBOT) มีการจับแผ่นแคริ่บอร์ดไม่มีประสิทธิภาพตรงเป้าหมายของฝ่ายผลิตที่วางไว้

โดยปัญหาที่พบ ได้ใช้ทฤษฎีการลดต้นทุนกับกระบวนการ วางแผน พัฒนา เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพการทำงานของแขนกล (ROBOT) จากการเปรียบเทียบการทำความสะอาดแผ่นแคริ่บอร์ดของเดือนมิถุนายนกับกรกฎาคม พบว่าเดือนมิถุนายน มียอดการทำความสะอาดแผ่นแคริ่บอร์ดจำนวน 7,479 แผ่น หลังจากให้ทางสาขาคัดแยกแผ่นก่อนเข้าโรงงาน ของเดือนกรกฎาคม มียอดการทำความสะอาดแผ่นแคริ่บอร์ดจำนวน 5,718 แผ่น และเดือนกรกฎาคมมีการล้างแผ่นลดลงจากเดือนมิถุนายน จำนวน 1,761 แผ่น ส่วนผลการจับเวลาการทำงานของแขนกล (ROBOT) ต่อ 1 พาเลท แผ่นแคริ่บอร์ดแห้ง คิดเป็นร้อยละ 2.20 ส่วนแผ่นแคริ่บอร์ดไม่แห้ง คิดเป็นร้อยละ 2.47 ผลจากการวิเคราะห์การจับเวลาเวลาการทำงานของแขนกล (ROBOT) ต่อ 1 พาเลท แผ่นแคริ่บอร์ดแห้ง มีประสิทธิภาพในการทำงานของแขนกล (ROBOT) โดยทั้งนี้เป็นประโยชน์แก่พนักงานของบริษัท เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพในการทำงานของแขนกล (ROBOT) ได้อย่างมีประสิทธิภาพประสิทธิผลต่อไป

SPU CHONBURI