

(12) ประกาศโฆษณาคำขอรับสิทธิบัตรการประดิษฐ์

<p>(21) เลขที่คำขอ 2501008492</p> <p>(22) วันที่ยื่นคำขอ 12 ธันวาคม 2568</p>	<p>(51) สัญลักษณ์จำแนกการประดิษฐ์ระหว่างประเทศ Int.Cl.10 G05D 1/00</p>
<p>(31) เลขที่คำขอที่ยื่นครั้งแรก 2024-220132</p> <p>(32) วันที่ยื่นคำขอครั้งแรก 16 ธันวาคม 2567</p> <p>(33) ประเทศที่ยื่นคำขอครั้งแรก ญี่ปุ่น</p>	<p>(71) ผู้ขอรับสิทธิบัตร คาบุชิกิ ไคชา โคเบ โซโก โซ (โคเบ สตีล, แอลทีดี.)</p> <p>(72) ผู้ประดิษฐ์ โซโกะ นาคัตสึชิคาสะ โซตะ เซกิคุจิ</p> <p>(74) ตัวแทน นางคารานีย์ วัจนะวุฒิวังศ์ และ/หรือ นางสาวสนธยา สังขพงศ์ และ/หรือ นายณัฐพล อรามเมือง บริษัท ดิลลิททีแอนดคิบบิสส์ อินเตอร์เนชันแนล จำกัด เลขที่ 1011 อาคารศุภชาติย์ แกรนด์ ทาวเวอร์ ชั้นที่ 20-26 ถนนพระราม 3 แขวงช่องนนทรี เขตยานนาวา กรุงเทพมหานคร 10120</p>
<p>(54) ชื่อที่แสดงถึงการประดิษฐ์</p>	<p>วิธีการควบคุมเค้าโครงการเชื่อมอาร์กแบบพัลส์, อุปกรณ์ควบคุม, และแหล่งจ่ายกำลังสำหรับการเชื่อม</p>
<p>(57) บทสรุปการประดิษฐ์</p>	<p>วิธีการควบคุมเค้าโครงการเชื่อมอาร์กแบบพัลส์เพื่อให้หัวยิงเปลวไฟสำหรับเชื่อมดำเนินการเชื่อมในร่องและติดตามแนวงานเชื่อมโดยอิงตามปริมาณการเปลี่ยนแปลงทางไฟฟ้า X ซึ่งถูกตรวจจับในระหว่างการเชื่อมในการเชื่อมอาร์กแบบพัลส์ในการดำเนินการเชื่อมโดยการเปลี่ยนแปลงกระแสเชื่อมและแรงดันอาร์กตามคาบเวลา ปริมาณการเปลี่ยนแปลงทางไฟฟ้า X นั้นอย่างน้อยจะรวมถึงสัญญาณตรวจจับกระแสเชื่อม I_o, สัญญาณตรวจจับแรงดันอาร์ก V_o, แรงดันที่กำหนดและตัดสินกำหนดไว้ก่อน V_{set}, และค่าคุณสมบัติในการแปลงกระแสที่ตัดสินกำหนดไว้ก่อน $Char$ ในรูปพารามิเตอร์ วิธีการควบคุมเค้าโครงการจะรวมถึงการกำหนดคาบเวลาที่ตัดสินกำหนดไว้ก่อน T_f ให้เป็นส่วนแบ่งหนึ่งส่วนและคำนวณค่าเฉลี่ย Y_n ของปริมาณการเปลี่ยนแปลงทางไฟฟ้า X สำหรับส่วนแบ่งแต่ละส่วน และการติดตามแนวงานเชื่อมโดยการสกัดดึงสารสนเทศการเปลี่ยนแปลง โหนดขึ้นในร่องโดยอิงตามค่าเฉลี่ย Y_n</p>

รูปที่ 2

