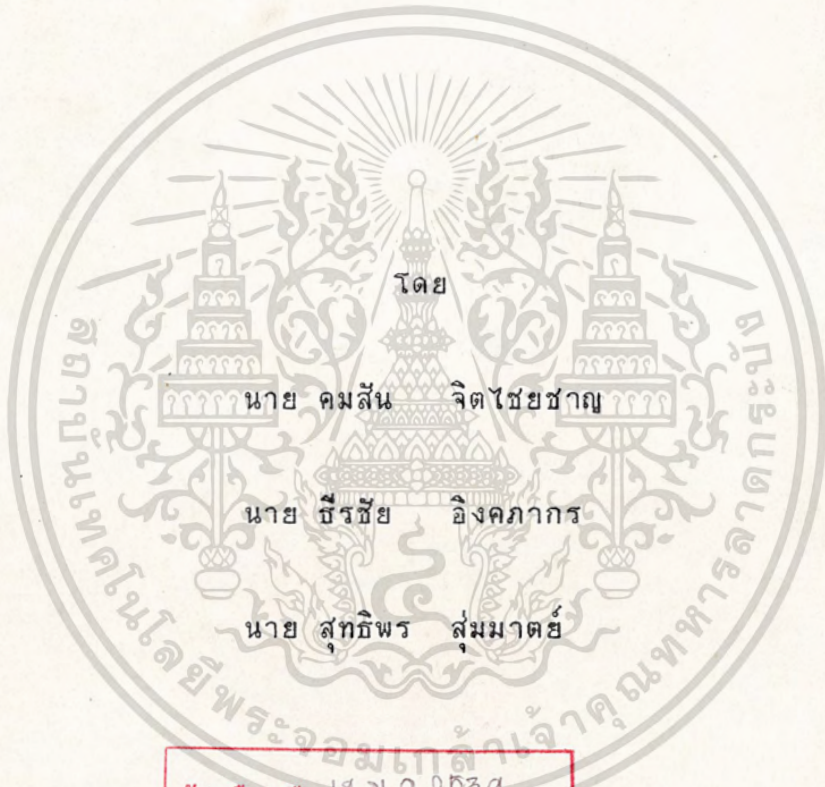




การแสดงผลของตัวควบคุมด้วยเครื่องคอมพิวเตอร์

SYSTEM CONTROL MONITORING



วัน เดือน ปี 18 มี.ค 2539
เลขทะเบียน 034 804
เลขเรียกหนังสือ T 37104 ๓4

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิศวกรรมการวัดคุมทางอุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ปีการศึกษา 2537

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

034804

ปีการศึกษา 2537

การแสดงผลของตัวควบคุมด้วยเครื่องคอมพิวเตอร์

โดย

นาย คมสัน จิตไชยชาญ 35102088

นาย ธีรชัย อิงคภากร 35102097

นาย สุทธิพร สุ่มมาตย์ 35103300

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ ษนิตย์ ตรีสุวรรณวัฒน์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญาโท ปีการศึกษา 2537

ภาควิชา เทคโนโลยีการวัดคุมทางอุตสาหกรรม

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง การแสดงผลของตัวควบคุมด้วยเครื่องคอมพิวเตอร์

SYSTEM CONTROL MONITORING

ผู้จัดทำ

1. นาย คมสัน จิตไชยชาญ 35102088
2. นาย ชีรชัย อิงคภากร 35102097
3. นาย สุทธิพร สุ่มมาตย์ 35103300

..... อาจารย์ที่ปรึกษา
(อาจารย์ ชนิตย์ ตรีสุวรรณวัฒน์)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ

หน้าที่

บทที่ 1	การแสดงผลระบบควบคุมกับการใช้งาน	
	ทำไมต้องแสดงผลบนคอมพิวเตอร์	1
	อุปกรณ์ที่ต้องการในการใช้โปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING	2
	แผนผังของโปรแกรม	3
	ข้อเปรียบเทียบระหว่าง SYSTEM CONTROL MONITORING กับการแสดงผลแบบอื่น	11
บทที่ 2	การติดต่อสื่อสารข้อมูล	
	วิธีการติดต่อสื่อสารข้อมูล	12
	มาตรฐานของการติดต่อสื่อสารข้อมูล	
	มาตรฐาน RS-232	12
	- ระดับสัญญาณของมาตรฐาน RS-232	13
	- คุณสมบัติพื้นฐานของมาตรฐาน RS-232C	13
	มาตรฐาน RS-485	14
	- คุณสมบัติโดยสรุปของมาตรฐาน RS-485	16
	โปรโตคอลการสื่อสาร	
	รูปแบบของการดำเนินการสื่อสาร	16
	รูปแบบของชุดข้อมูล	17
	รายละเอียดของขั้นตอนในการรับส่งข้อมูล	17
	คุณสมบัติโดยสรุปของการสื่อสารข้อมูล	19
บทที่ 3	การแสดงผลของ SYSTEM CONTROL MONITORING	
	ชนิดของการแสดงผลของโปรแกรม	20
	โครงสร้างของการแสดงผลของ SYSTEM CONTROL MONITORING	

เอกสารนี้เป็นเอกสารการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์อื่นใด การค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 4 การใช้งาน SYSTEM CONTROL MONITORING

วิธีการใช้งานโปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING 22

ขั้นตอนการใช้งานโปรแกรม SYSTEM CONTROL

MONITORING 24

บทที่ 5 บทวิจารณ์และสรุป

ขีดจำกัดของระบบ 38 และ

แนวทางการพัฒนา 38

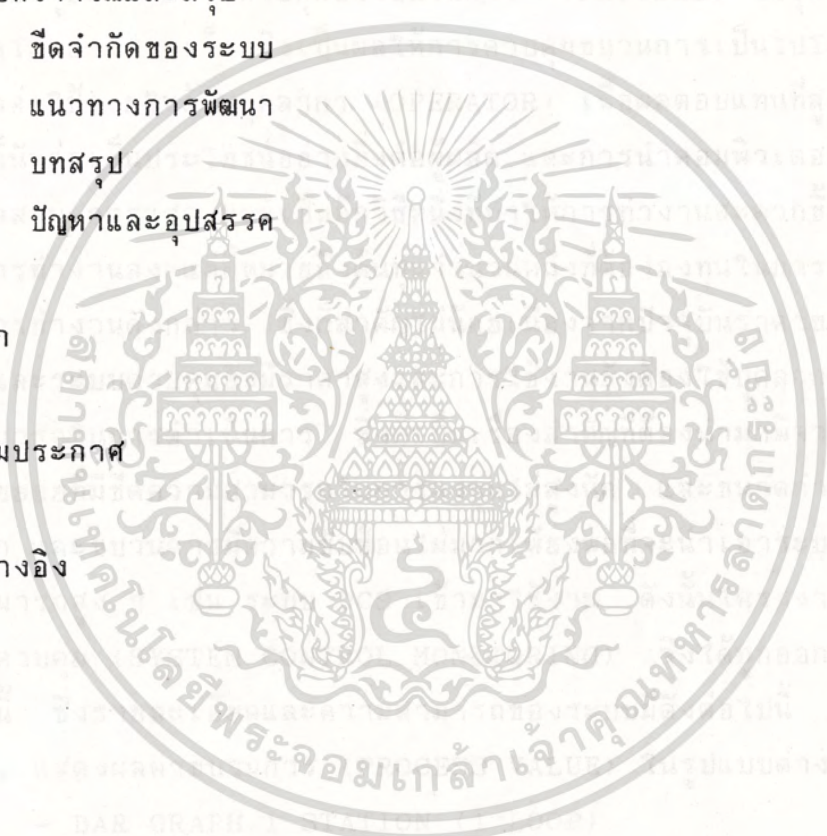
บทสรุป 38

ปัญหาและอุปสรรค 39

ภาคผนวก

กิตติกรรมประกาศ

หนังสืออ้างอิง



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

การแสดงผลระบบควบคุมกับการใช้งาน (SYSTEM CONTROL MONITORING IN OPERATIONS)

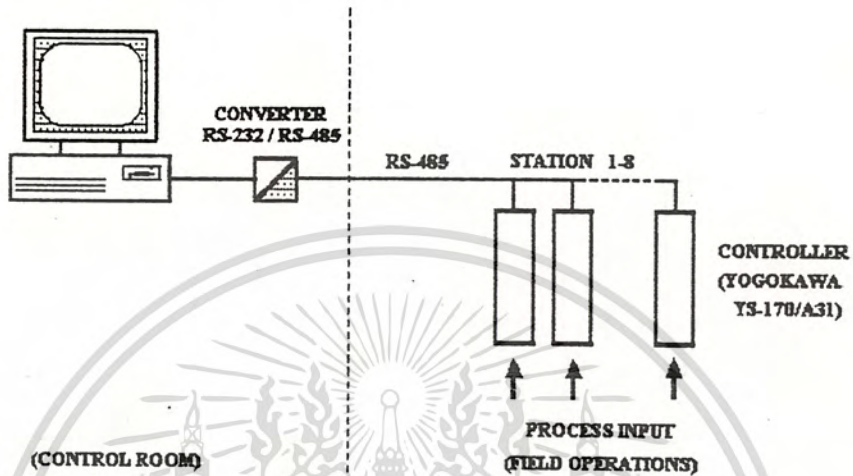
ทำไมต้องแสดงผลบนคอมพิวเตอร์

ในปัจจุบันระบบการควบคุมของกระบวนการ (PROCESS) ในอุตสาหกรรมมีการพัฒนาไปอย่างรวดเร็ว ซึ่งเป็นผลให้การควบคุมกระบวนการเป็นไปโดยง่ายและสะดวกลดค่าใช้จ่ายในด้านบุคลากร (OPERATOR) เพื่อผลตอบแทนที่สูงและคุ้มค่าที่สุด ซึ่งก็นับว่าเป็นประโยชน์อย่างยิ่งต่อผู้ผลิต และการนำคอมพิวเตอร์มาช่วยในการตรวจสอบ การแสดงผลก็เป็นอีกวิธีหนึ่งที่ทำให้การทำงานสะดวกขึ้นและลดขั้นตอนในการทำงานลง แต่ก็หมายถึงต้นทุนจำนวนหนึ่งที่ต้องลงทุนในการจัดหาระบบที่ใช้ในการทำงานดังกล่าว ซึ่งก็สำคัญไม่น้อยเนื่องจากปัจจุบันราคาของ SOFTWARE และระบบควบคุมยังมีราคาสูงและการใช้งานยังต้องใช้บุคลากรที่มีความรู้ความสามารถในการดำเนินการ ซึ่งก็เป็นเรื่องสำคัญที่ต้องนำมาพิจารณาสำหรับผู้ผลิตรายย่อยที่มีขีดความสามารถในการลงทุนไม่สูงนัก และขนาดกำลังการผลิตยังไม่มาก และกระบวนการมีความซับซ้อนไม่มากเพียงพอที่จะนำเอาระบบควบคุมที่มีความสามารถสูง ๆ เช่น ระบบ DCS เข้ามาใช้งาน ดังนั้นโครงการแสดงผลระบบควบคุม (SYSTEM CONTROL MONITORING) จึงได้ถูกออกแบบมาเพื่อแก้ปัญหาที่ ซึ่งรายละเอียดและความสามารถของระบบมีดังต่อไปนี้

1. แสดงผลค่ากระบวนการ (PROCESS VALUE) ในรูปแบบต่าง ๆ คือ
 - BAR GRAPH 1 STATION (1 LOOP)
 - BAR GRAPH 8 STATION (แสดงผล 1 LOOP ต่อ 1 STATION)
 - TREND GRAPH 1 STATION (1 LOOP)
2. แสดงค่าพารามิเตอร์ของตัวควบคุม (CONTROLLER PARAMETERS)
 - TUNING PARAMETERS
 - ENGINEERING PARAMETERS
3. การปรับเปลี่ยนค่าพารามิเตอร์ของตัวควบคุม
4. แสดงสัญญาณเตือน (ALARM) เมื่อเกิดความผิดปกติของระบบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของ บริษัท อีเก็น 8 มิ.ล. (แต่แสดงได้ไม่
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีเก็น 8 มิ.ล.) แปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6. สามารถเลือกฟังก์ชันการควบคุมใช้ทั้งแบบลูปเดี่ยว (SINGLE LOOP) และแบบคาสเคด (CASCADE)



รูปที่ 1.1 แสดงการทำงานของระบบ

อุปกรณ์ที่ต้องการในการใช้งานโปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING

1. เครื่องคอมพิวเตอร์
 - CPU ตั้งแต่ 386DX-40 ขึ้นไป
 - จอภาพ ควรจะเป็นจอ SUPER VGA
 - มี SERIAL PORT อย่างน้อย 1 PORT
 - KEYBOARD และ DISK DRIVE
2. ตัวเปลี่ยนสัญญาณจาก RS232 เป็น RS485
3. สายสัญญาณ (ซึ่งแสดงการต่อไว้ในภาคผนวก)

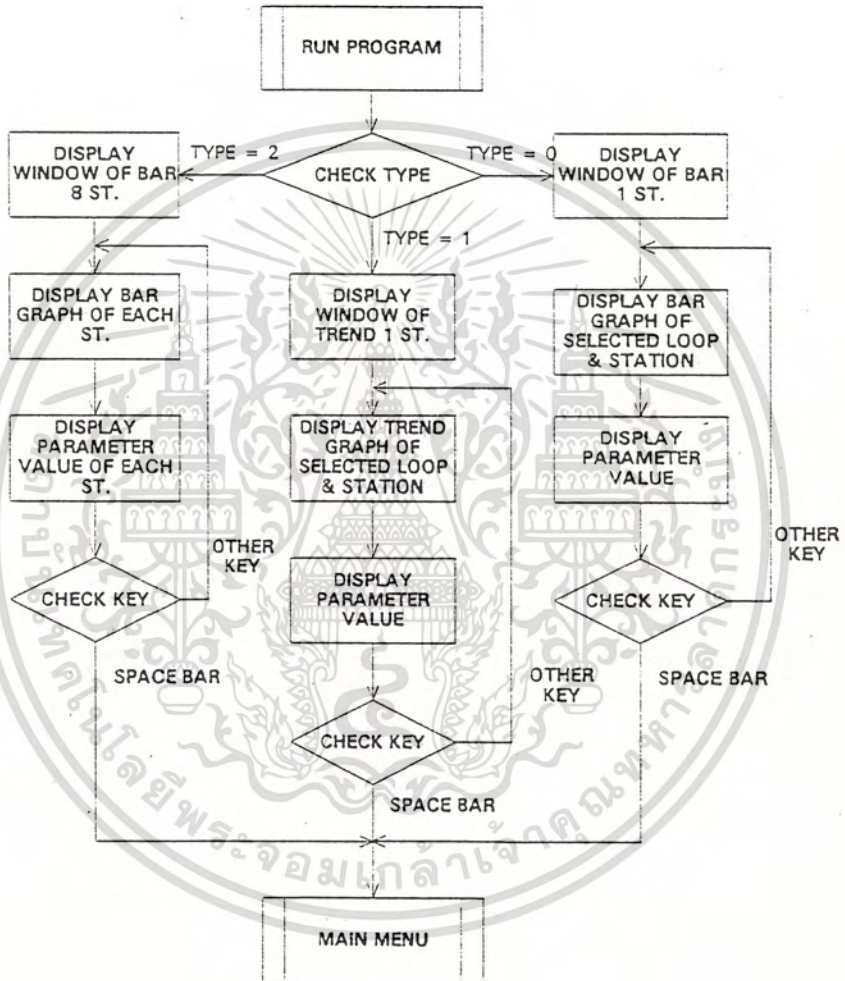
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

แผนผังของโปรแกรม (FLOW CHART)



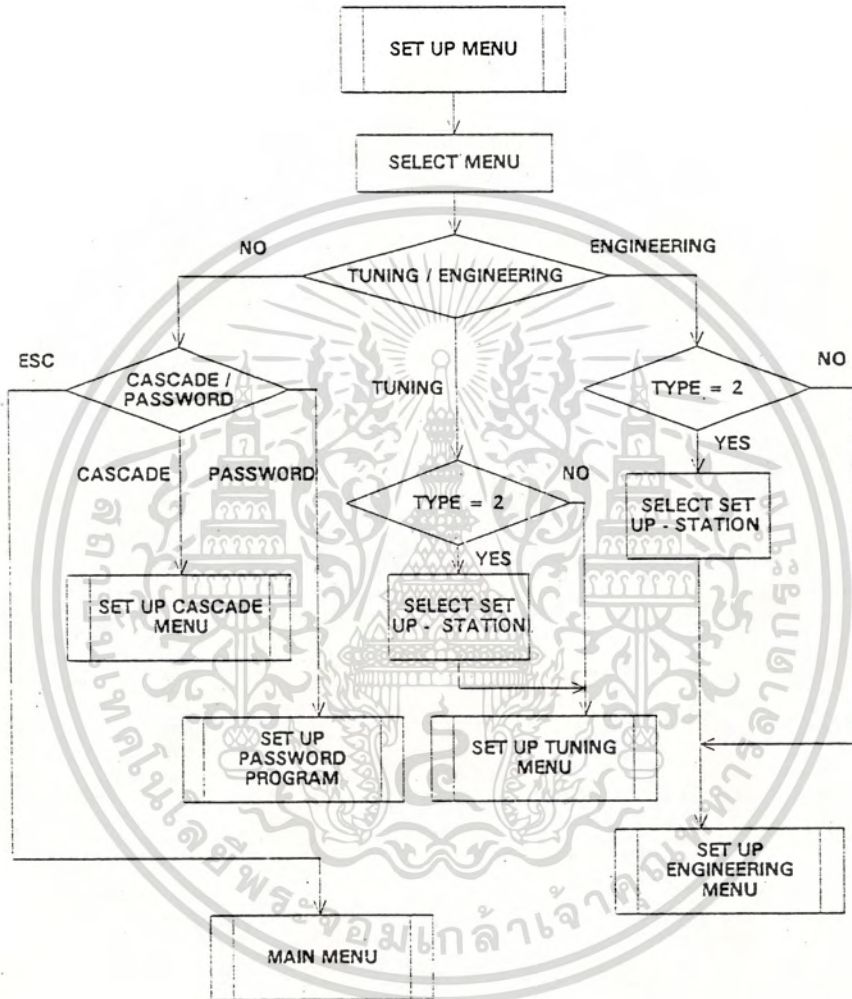
รูปที่ 1.2 แสดง FLOW CHART ของ MAIN MENU

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อใช้ในการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ดูแลระบบใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



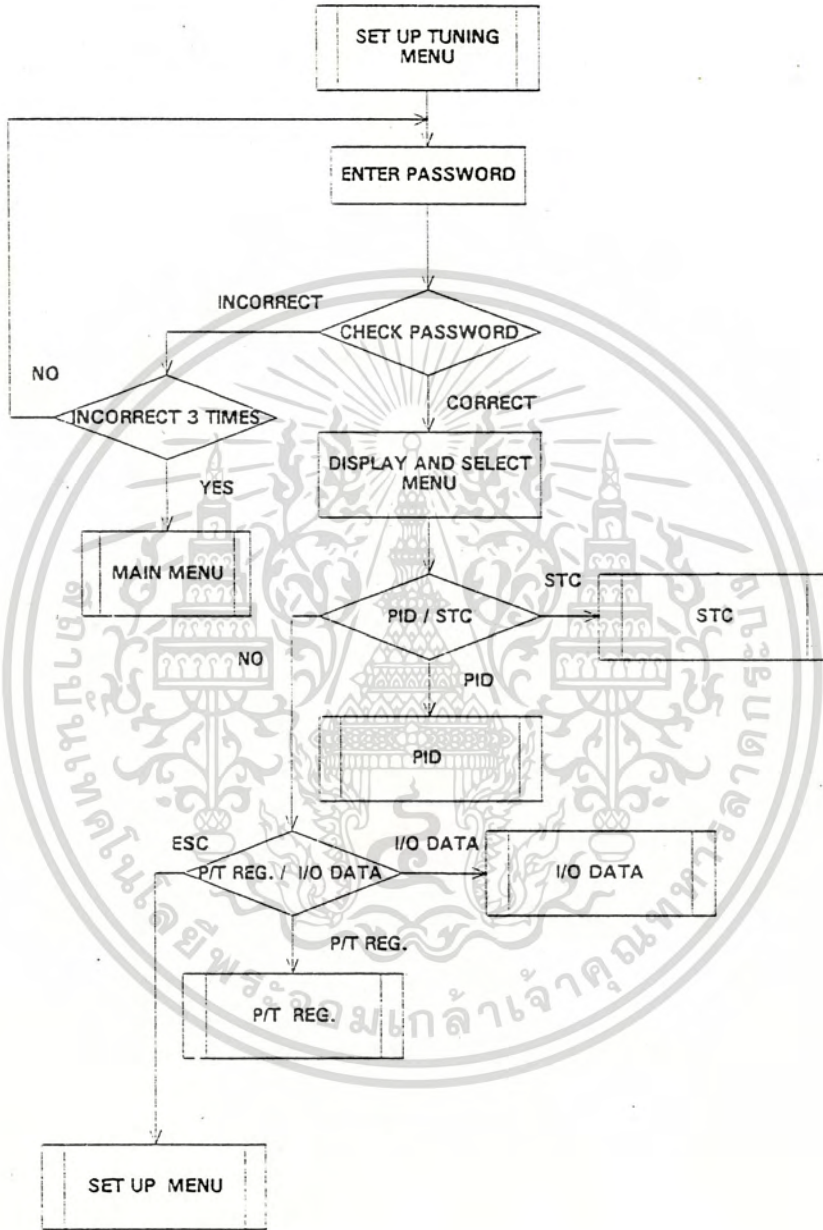
รูปที่ 1.3 แสดง FLOW CHART ของ RUN PROGRAM

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 1.4 แสดง FLOW CHART ของ SET UP MENU

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้สำหรับวงวิชาการเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ดูแลเห็นใบแจ้งประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

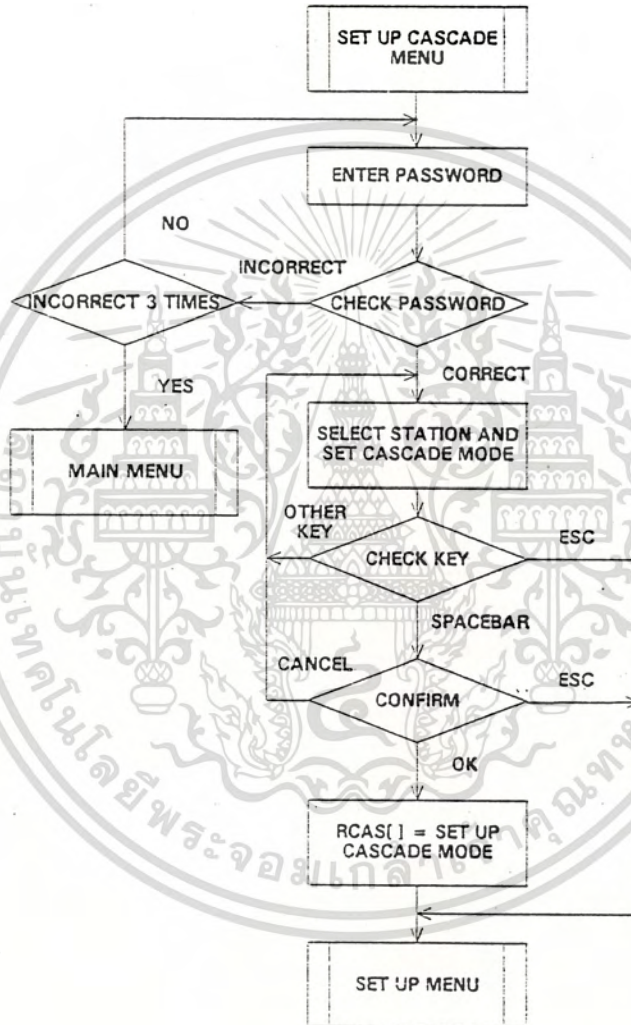


รูปที่ 1.5 แสดง FLOW CHART ของ SET UP TUNING MENU

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ดูแลระบบได้ดำเนินการแก้ไขหรือเปลี่ยนแปลงใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



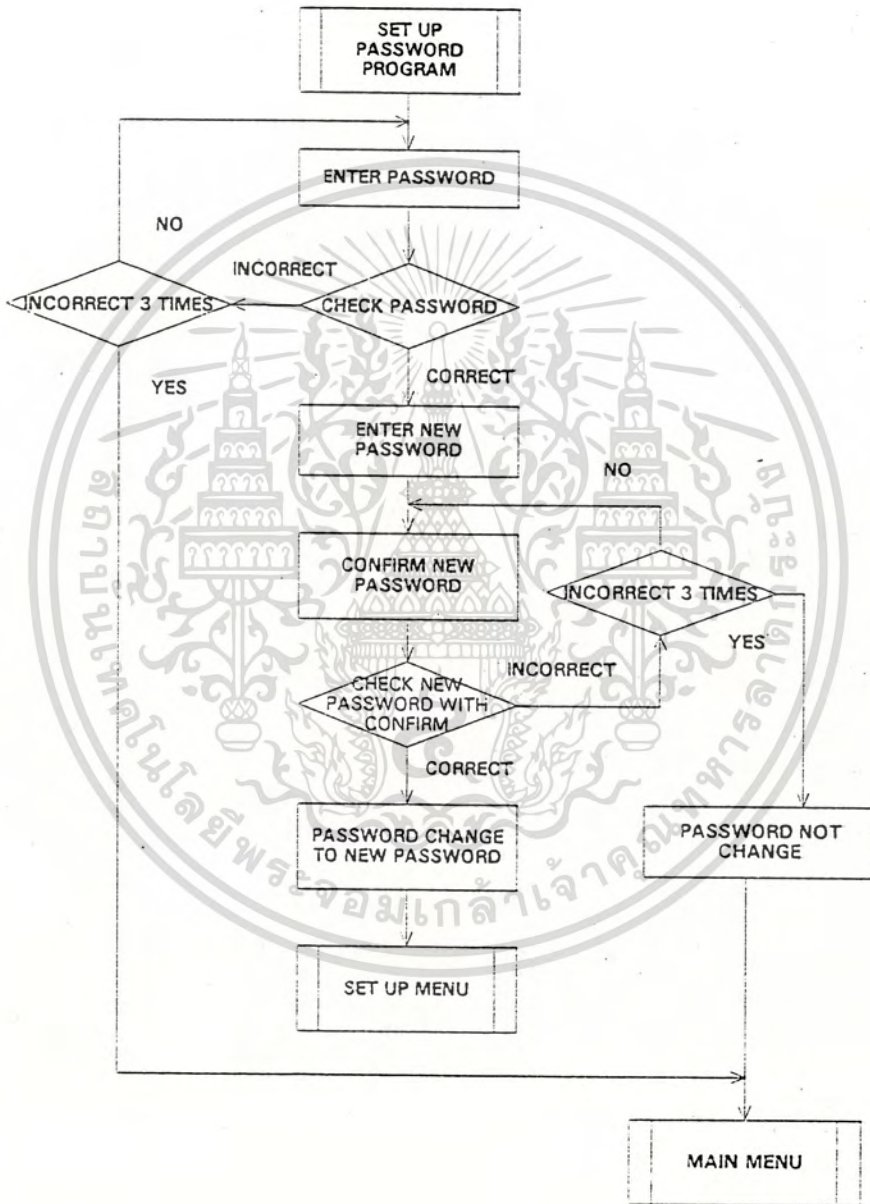
เอกสารนี้เป็นรูปที่ 1.6 แสดง FLOW CHART ของ SET UP ENGINEERING MENU ด้านการตั้งค่า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 1.7 แสดง FLOW CHART ของ SET UP CASCADE MENU

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับวิชาการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต

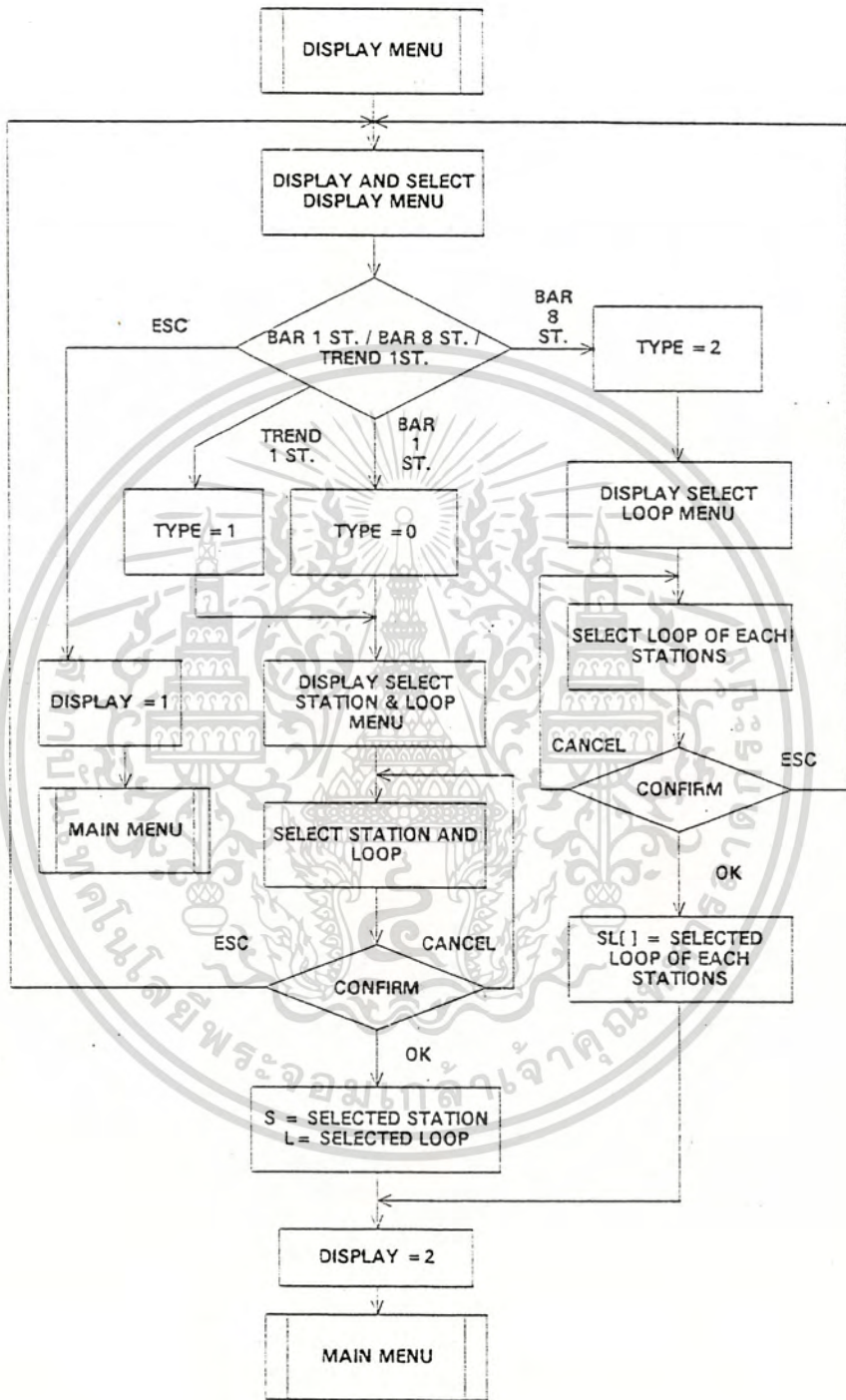
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



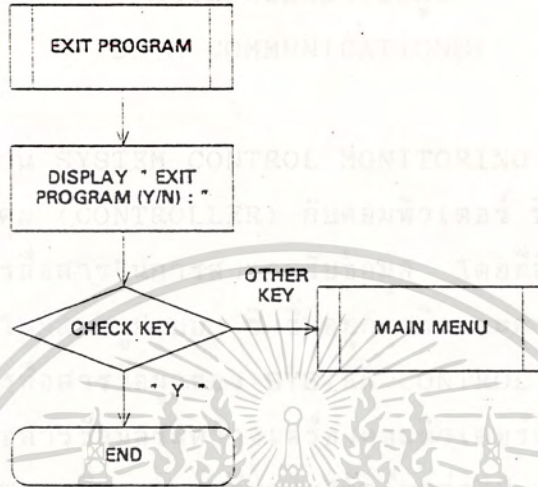
เอกสารนี้เป็นรูปที่ 1.8 แสดง FLOW CHART ของ SET UP PASSWORD PROGRAM

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

034804



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่รูปที่ 1.9 แสดง FLOW CHART ของ DISPLAY MENU ระเบียบด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 1.10 แสดง FLOW CHART ของ EXIT PROGRAM

ข้อเปรียบเทียบระหว่าง SYSTEM CONTROL MONITORING กับการแสดงผลแบบอื่น

	SYSTEM CONTROL	แบบอื่นๆ
ความสะดวกในการใช้งาน	ดีมาก	ดี
ความสามารถในการแสดงผล	พอใช้-สูง	สูงมาก
ความเร็วในการทำงาน	พอใช้-ปานกลาง	ปานกลาง-สูง
ความยืดหยุ่นในการใช้งาน	-	พอใช้
ราคา	ต่ำ	สูงมาก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 2

การติดต่อสื่อสารข้อมูล

(DATA COMMUNICATIONS)

ในการใช้งาน SYSTEM CONTROL MONITORING มีการติดต่อสื่อสารข้อมูลระหว่างตัวควบคุม (CONTROLLER) กับคอมพิวเตอร์ ซึ่งติดตั้งอยู่ห่างกัน จึงต้องเลือกระบบการสื่อสารในการส่งและรับข้อมูล โดยที่ลักษณะของข้อมูลที่ส่งนั้นสามารถกระทำได้ในหลายรูปแบบ ซึ่งขึ้นอยู่กับชนิดและความเหมาะสมในการติดต่อสื่อสาร ในการสื่อสารข้อมูลของ SYSTEM CONTROL MONITORING นี้ก็เช่นกัน การติดต่อสื่อสารข้อมูลระหว่างเครื่องคอมพิวเตอร์กับตัวควบคุมจะอยู่ในรูปของสัญญาณ DIGITAL ซึ่งรายละเอียดจะได้กล่าวต่อไป

วิธีการติดต่อสื่อสารข้อมูล

การติดต่อสื่อสารข้อมูลของโปรแกรมจะอยู่ในรูปของการติดต่อสื่อสารแบบอนุกรม (SERIAL COMMUNICATION) โดยในการส่งข้อมูลแบบอนุกรมจะส่งค่าข้อมูลขนาด 1 บิตในแต่ละคาบเวลา โดยข้อมูลจะจัดออกเป็นชุด (BYTE) โดยแต่ละชุดจะประกอบด้วยข้อมูลขนาด 8 บิต โดยข้อมูลต่างๆ เหล่านี้จะถูกส่งมายังสายสัญญาณเดียวกันที่ อัตราส่ง (BAUD RATE) ที่แน่นอน ซึ่งในแต่ละชุดจะถูกแยกออกด้วย บิตเริ่มต้น (START BIT) และบิตหยุด (STOP BIT) และพาริตีบิต (PARITY BIT) ซึ่งมีหน้าที่ในการเช็คความถูกต้อง นอกจากนี้ระดับของสัญญาณ (ค่าแรงดันไฟฟ้าของสัญญาณ), อัตราส่ง, ขั้นตอนตรวจสอบความผิดพลาดต่างๆ (HAND CHECK), สายสัญญาณที่ใช้และอื่นๆ ซึ่งแตกต่างกันออกไปในแต่ละมาตรฐานที่กำหนด

มาตรฐานของการติดต่อสื่อสารข้อมูล

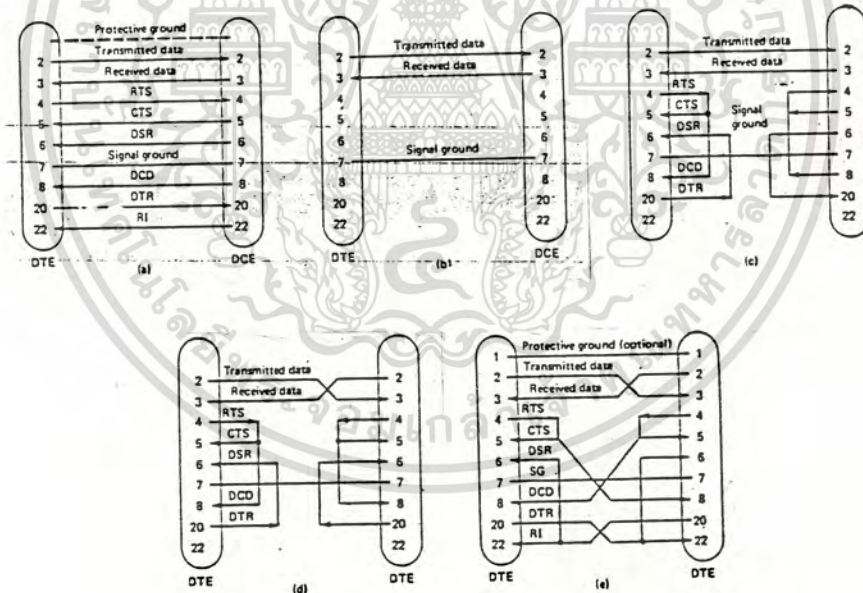
มาตรฐาน RS-232

RS-232 เป็นมาตรฐานการติดต่อสื่อสารที่กำหนดลักษณะของขั้วต่อ ดังตารางที่ 2.1 ซึ่งแสดงรายละเอียดของขั้วต่อสัญญาณต่างๆ ของ CONNECTOR เอกสารนี้ทั้งแบบ 25 PIN และ 9 PIN โดยมีสัญญาณที่สำคัญคือ PROTECTIVE GROUND ไม่ว่ากราวด์และ SIGNAL GROUND และมีหน้าที่ในการป้องกันกระแสเหนี่ยวนำหรือการรบกวนของ

สัญญาณไฟฟ้า โดยทั้งคู่ต้องต่อเข้าด้วยกัน ขั้วต่อสัญญาณ TXD, RXD และ HAND CHECK เป็นส่วนสำคัญในการติดต่อสื่อสารซึ่ง TXD เป็นส่วนในการส่งสัญญาณส่วน RXD จะเป็นส่วนในการรับสัญญาณส่วนขาสัญญาณ HAND CHECK อันได้แก่ขา DSR, CD, RTS, CTS, DTR จะเป็นส่วนในการตรวจสอบความเรียบร้อยในการส่งสัญญาณ

ระดับของสัญญาณของมาตรฐาน RS-232

โดยปกติระดับของสัญญาณจะอยู่ระหว่าง 3-25 V. โดยที่ LOGIC HIGH จะมีค่าเป็นลบ (-) LOGIC LOW จะมีค่าเป็นบวก (+) เมื่อไม่มีการต่อ LOAD ระดับของสัญญาณจะมีค่าประมาณ 25 V. และโดยปกติระดับของสัญญาณจะใช้งานอยู่ระหว่าง ± 12 V.



รูปที่ 2.1 แสดงตัวอย่างการต่อใช้งานของ RS-232

คุณสมบัติพื้นฐานของมาตรฐาน RS-232C

- อัตราเร็วในการส่งข้อมูลไม่เกิน 20 KBPS

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนระยะทางในการส่งไม่เกิน 50 ฟุต เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งในการส่งสัญญาณของทั้งการส่งและรับต้องมีการต่อสายกราวด์ให้ใช้

มาตรฐาน RS-485

RS-485 เป็นมาตรฐานการติดต่อสื่อสารข้อมูลแบบแรงดันสมดุล ซึ่งลักษณะของสัญญาณอินพุทจะแตกต่างกันในด้านของระดับแรงดันอินพุท ซึ่งสามารถตัดสัญญาณกราวด์ทิ้งได้ และในลักษณะของการป้องกันการรบกวนจากสัญญาณไฟฟ้า จะทำได้ โดยเมื่อมีสัญญาณรบกวนผ่านเข้ามาก็จะเข้าที่สัญญาณทั้งสองในลักษณะที่เหมือนกัน จึงไม่เกิดความแตกต่างแต่อย่างใด ซึ่งสายสัญญาณของมาตรฐาน RS-485 สามารถลดจำนวนสายสัญญาณเหลือ 2 เส้นคือสายส่ง (SEND) และสายรับ (RECEIVE) โดยจะทำกาการส่งและรับข้อมูลผ่านสายสัญญาณทั้งสองเส้นนี้ ซึ่งความยาวสูงสุดของสายสัญญาณ คือ 4,000 ฟุต โดยมีอัตราการส่งสูงสุด 10 MBS

RS-485 มีข้อดีในด้านของระดับสัญญาณที่มีช่วงกว้างตั้งแต่ -7 ถึง +12 V. และมีสัญญาณรบกวนน้อย โดยลักษณะของสัญญาณที่ใช้ดังแสดงในรูปที่ 2.2



รูปที่ 2.2 แสดง RS-485 TIMING

V = ระดับของแรงดันที่แตกต่างในสภาวะปกติ

T_r = รูปคลื่นในช่วงขึ้น (จาก 10% ถึง 90% ของระดับแรงดัน)

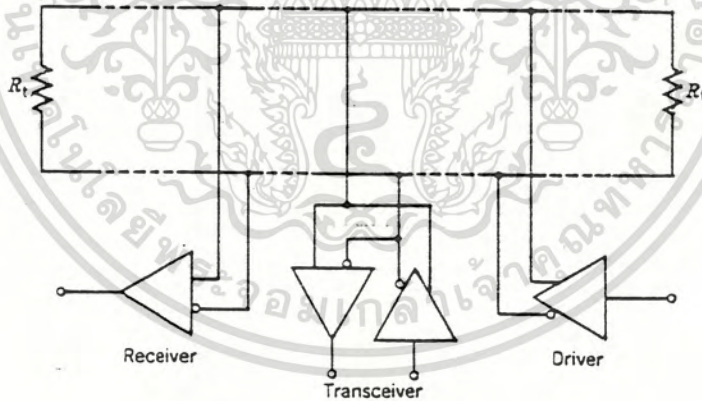
T_p = ความกว้างของพัลส์

โดยปกติ RS-485 จะมีช่วงเวลา T_r น้อยกว่าหรือเท่ากับ 0.3 T_p ดังนั้นความถี่สูงสุดที่ RS-485 สามารถส่งข้อมูลได้คือ

$$F_T = \frac{1}{T_r} = \frac{0.3}{T_p}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ไดอะแกรมของ RS-485 โดยทั่วไปแล้วแสดงได้ดังรูปที่ 2.3 โดยเมื่อมีการต่อ ไดรเวอร์หลายชุดเข้ากับบัส RS-485 จึงจำเป็นต้องมีการป้องกันความเสียหาย อันอาจเกิดขึ้นได้เพื่อป้องกันเหตุการณ์ที่อาจเกิดขึ้นได้ มาตรฐาน RS-485 จึงมี คุณสมบัติที่กำหนดช่วงในการใช้งานอยู่ระหว่าง -7 ถึง $+12$ V. ในการทำงาน สภาวะปกติ โดยปกติ RS-485 ไดรเวอร์สามารถที่จะขับโวลต์ได้ถึง 32 UNIT และ TERMINATION RESISTOR ตลอดทั้งสาย 60 โอห์ม ในการทำงานที่ MAXIMUM VOLTAGE 12 V. โวลต์ของลูปจะกินกระแสเพียง 1 mA โดยไม่นับรวมถึง RESISTOR ที่ต่อ TERMINATE



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้รูปที่ 2.3 แสดงไดอะแกรมของ RS-485 นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คุณสมบัติโดยสรุปของมาตรฐาน RS-485

PARAMETER

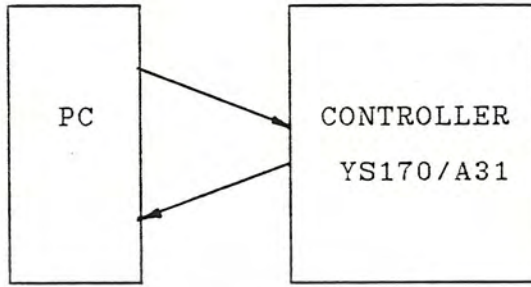
MAXIMUM CABLE LENGTH (FT.)	4000
MAXIMUM DATA RATE (BPS)	10 M
DRIVER OUTPUT (V)	1.5 Min.
DRIVER LOAD (OHM)	60 Min.
DRIVER OUTPUT SHORT-CIRCUIT	150 mA to Ground,
CURRENT LIMIT	50 mA TO -8V, OR +12V
DRIVER OUTPUT RESISTANCE (OHM)	
HIGH IMPEDANCE STATE	
POWER ON	120 K
POWER OFF	120 K
MAXIMUM NUMBER OF DRIVERS AND	32 DRIVERS
RECEIVERS ON LINE	32 RECEIVERS
RECEIVER SENSITIVITY	200 MV
RECEIVER INPUT RESISTANCE (OHM)	12 K
MAXIMUM COMMON-MODE VOLTAGE	+12 V, -7 V

โพรโตคอลการสื่อสาร (PROTOCOL OF COMMUNICATIONS)

การติดต่อสื่อสารข้อมูลระหว่าง เครื่องคอมพิวเตอร์ กับ ตัวควบคุม นอก จากจะมีข้อกำหนดทางด้านมาตรฐานของการติดต่อสื่อสารแล้ว ยังต้องมีการควบคุมการสื่อสารโดยมีรูปแบบที่แน่นอนหรือที่เรียกว่า โพรโตคอล (PROTOCOL) ซึ่งเป็นตัวควบคุมการสื่อสารโดยที่โพรโตคอลที่ใช้มีรายละเอียดดังต่อไปนี้

-รูปแบบของการดำเนินการสื่อสาร

การสื่อสารข้อมูลของ SYSTEM CONTROL MONITORING มี 2 รูปแบบ คือ รูปแบบที่ 1 จะส่งข้อมูลจากเครื่องคอมพิวเตอร์ เพื่อขอข้อมูลจากตัวควบคุม YS 170/A31 และรูปแบบที่ 2 คือ การตอบสนองของตัวควบคุม YS170/A31



รูปที่ 2.4 แสดงการดำเนินการสื่อสาร

-รูปแบบของชุดข้อมูล

* ข้อมูลในการส่ง ประกอบด้วย

<คำสั่ง> <ตำแหน่ง> <จำนวนของข้อมูล> <พารามิเตอร์> <ข้อมูล>[CR][LF]

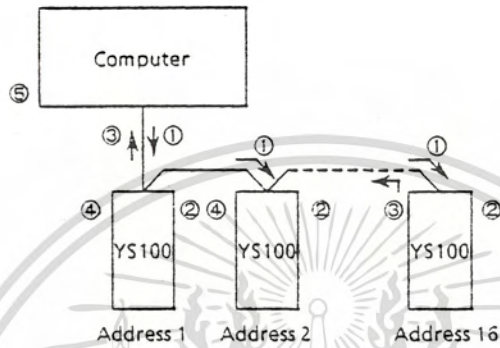
* ข้อมูลในการตอบรับ ประกอบด้วย

<คำสั่ง> <ตำแหน่ง> <จำนวนของข้อมูล> <ข้อมูล>[CR][LF]

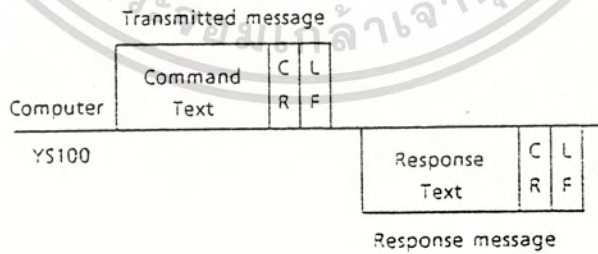
-รายละเอียดของขั้นตอนในการรับส่งข้อมูล

1. เครื่องคอมพิวเตอร์จะส่งข้อความ (<TEXT>, <CR><LF>) ไปยังตัวควบคุมทั้งหมดของ YS170/A31 ที่ต่ออยู่
2. ตัวควบคุมแต่ละตัวจะทำการเปรียบเทียบตำแหน่ง (ADDRESS) ที่มากับข้อความนั้น
3. หากตำแหน่งถูกต้องตรงกัน ตัวควบคุมที่ตำแหน่งนั้นจะส่งข้อความตอบกลับไปที่เครื่องคอมพิวเตอร์
4. หากตำแหน่งไม่ตรงกัน จะไม่มีอะไรเกิดขึ้นจนกว่าจะมีการตอบรับจากตัวควบคุมตัวใดตัวหนึ่งไปยังเครื่องคอมพิวเตอร์
5. เครื่องคอมพิวเตอร์จะรับสัญญาณตอบกลับจากตัวควบคุม YS170/A31

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการใช้งานเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น ยกเว้นการสื่อสารเป็นอันเสร็จสมบูรณ์



รูปที่ 2.5 แสดงขั้นตอนในการรับส่งข้อมูล



เอกสารนี้เป็นเอกสาร รูปที่ 2.6 แสดงรูปแบบของการรับส่งข้อมูลในสภาวะปกติ ระเบียบด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คุณสมบัติโดยสรุปของการสื่อสารข้อมูล

- มาตรฐานในการสื่อสาร
 - : RS-485
- โพรโตคอลควบคุมการสื่อสาร
 - : ใช้แบบตอบสนองเมื่อมีคำสั่ง
- ซิงค์โครไนซ์เซชัน (SYNCHRONIZATION)
 - : ทำงานแบบอะซิงค์โครไนซ์ (ASYNCHRONOUS OPERATIONS)
- อัตราเร็วในการสื่อสารข้อมูล (BAUD RATE)
 - : 1200, 2400, 4800, 9600 BPS
- ระบบการสื่อสาร
 - : HALF DUPLEX
- รหัสในการสื่อสาร (COMMUNICATION CODE)
 - : ASCII 8 BIT
- โครงสร้างของข้อมูล
 - : SINGLE BLOCK
- จำนวนตัวอักษรที่ส่งได้สูงสุดใน 1 บล็อก
 - : 220 BYTES (รวม <CR> และ <LF>)
- STOP BIT
 - : 1 หรือ 2 BITS
- ERROR DETECTION
 - : VERTICAL PARITY
- BIT SIGNIFICANT
 - : BIT FIRST
- ระยะทางสูงสุดระหว่างเครื่องคอมพิวเตอร์กับตัวควบคุม YS170/A31
 - : 1200 เมตร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

การแสดงผลของ SYSTEM CONTROL MONITORING

ชนิดของการแสดงผลของโปรแกรม

การแสดงผลสามารถจะจัดแบ่งออกได้เป็น 3 กลุ่ม ซึ่งแบ่งตามการทำงานในลักษณะต่างๆ ดังต่อไปนี้

1) OPERATION PANEL GROUP มีรายละเอียดของการทำงานในฟังก์ชันต่างๆ ดังนี้

- แสดงกราฟการเปลี่ยนแปลงอย่างต่อเนื่อง (TREND GRAPH) ของค่า PROCESS VALUE (PV) และ MANIPULATE VALUE (MV)
- แสดงกราฟการเปลี่ยนแปลงในลักษณะกราฟแท่ง (BAR GRAPH) ทั้ง 1 ST. และ 8 ST. โดยผู้ใช้สามารถเลือกได้จาก DISPLAY MENU
- แสดงสัญญาณเตือน เมื่อเกิด HIGH ALARM หรือ LOW ALARM

2) SETUP PANEL GROUP ซึ่งมีรายละเอียดของการทำงานในฟังก์ชันต่างๆ ต่อไปนี้

2.1 TUNING MENU

- ปรับเปลี่ยนและแสดงผลค่าพารามิเตอร์ในตัวควบคุม
- แสดงสัญญาณอินพุทและเอาต์พุท

2.2 ENGINEERING MENU

- ปรับเปลี่ยนฟังก์ชันการทำงานของตัวควบคุม
- ปรับเปลี่ยนและแสดงผลหน่วยความจำและตารางค่าตัวแปร
- ปรับเปลี่ยนคุณสมบัติของสัญญาณอินพุท

2.3 CASCADE MENU

- ปรับเปลี่ยนรูปแบบการควบคุมของตัวควบคุมแต่ละ STATION

2.4 PASSWORD PROGRAM

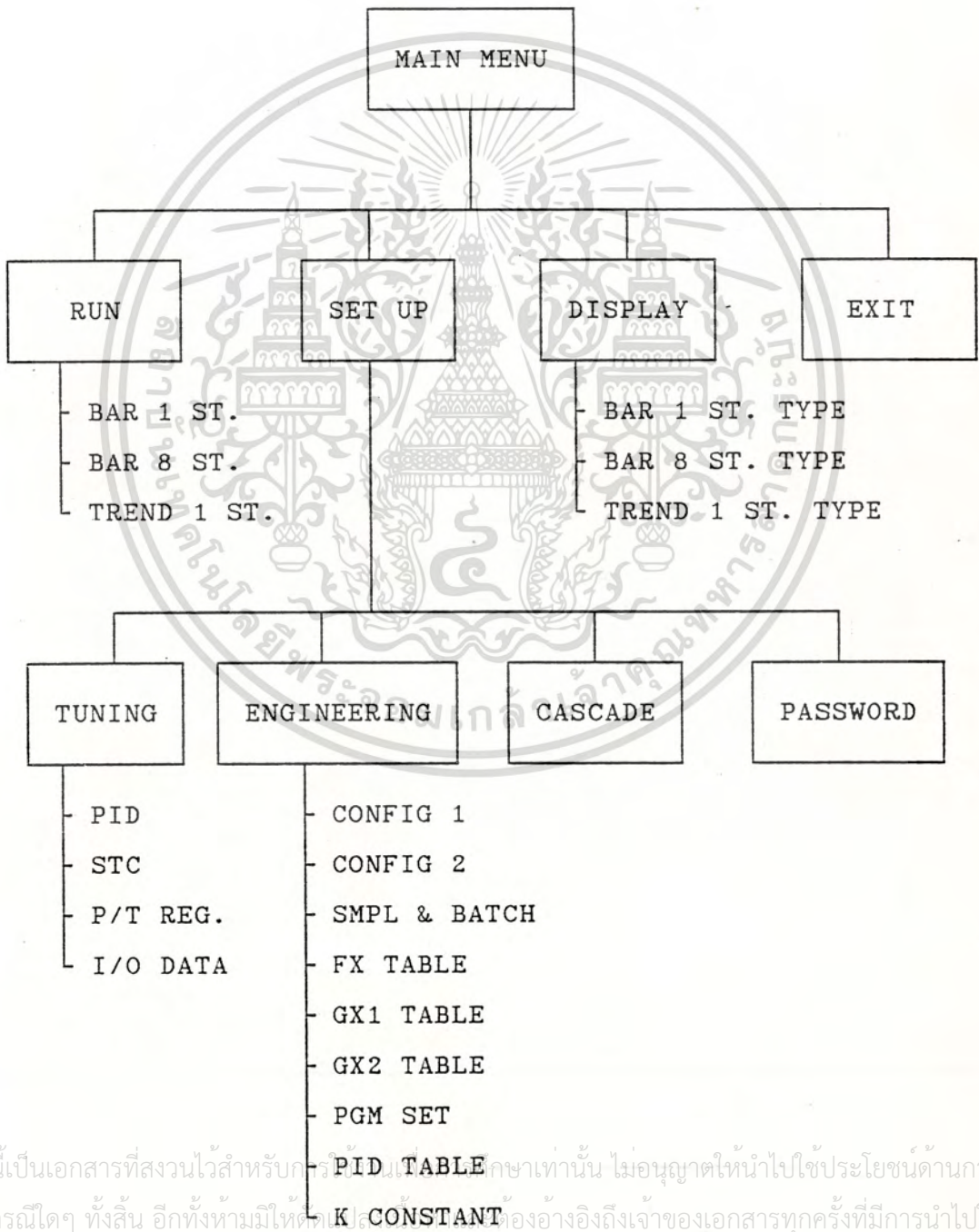
- ปรับเปลี่ยนรหัสผ่านในการเปลี่ยนแปลงพารามิเตอร์

3) DISPLAY PANEL GROUP มีรายละเอียดในการทำงานดังต่อไปนี้

- ปรับเปลี่ยนรูปแบบการแสดงผลของค่า PROCESS VALUE (PV) และค่า MANIPULATE VALUE (MV) โดยมี MENU ย่อยเพื่อเลือก

รูปแบบการแสดงผลทั้ง BAR GRAPH หรือ TREND GRAPH และ
เลือก LOOP ของแต่ละ STATION ที่จะแสดงผล

โครงสร้างของการแสดงผลของ SYSTEM CONTROL MONITORING



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรณศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ทำเปลี่ยนแปลงข้อมูลต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 4

การใช้งาน SYSTEM CONTROL MONITORING

ระบบการจัดและควบคุมในงานอุตสาหกรรมต่าง ๆ จำเป็นต้องมีการแสดงผลเพื่อที่จะเป็นส่วนที่ใช้ในการบันทึกหรือเป็นข้อมูลในการที่จะทำการใด ๆ ต่อระบบนั้น ซึ่งการแสดงผลก็สามารถที่จะทำได้หลายวิธี ซึ่งหากแบ่งตามพื้นที่ (AREA) ที่ตัวแสดงผลติดตั้งอยู่นั้นก็พอจะแบ่งได้ 2 แบบ คือ

1. LOCAL INDICATION
2. REMOTE INDICATION

การแสดงผลแบบ LOCAL จะเป็นลักษณะของการติดตั้งตัวแสดงผล (INDICATOR) ในบริเวณที่มีการวัดค่าซึ่งในบางกรณีอาจเป็นการไม่สะดวกในการที่จะอ่านข้อมูลหรือกระทำการปรับเปลี่ยนค่าพารามิเตอร์ใดๆ กับ CONTROLLER หรือ INDICATOR จึงมีการส่งข้อมูลในการวัดหรือการควบคุมไปยังพื้นที่ที่มีความสะดวกในการปฏิบัติการดังกล่าวซึ่งพื้นที่นั้นอาจเป็น CONTROL ROOM หรืออาจเป็น SAFE AREA ที่ผู้ปฏิบัติงานสามารถที่จะทำการใด ๆ ได้อย่างปลอดภัย

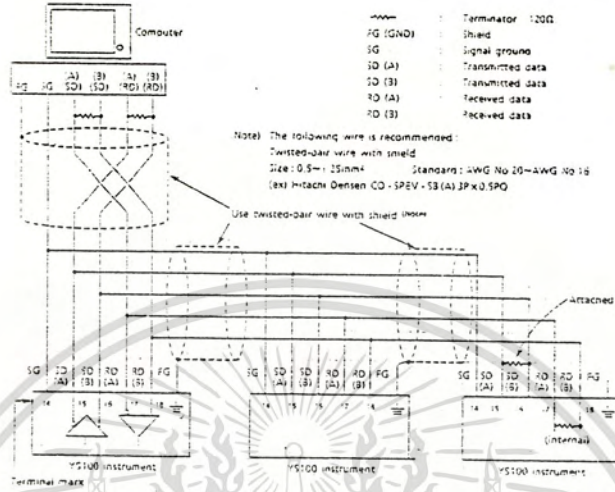
การใช้งาน SYSTEM CONTROL MONITORING สามารถที่จะทำได้โดยทำการติดตั้งโปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING ที่ COMPUTER ในห้องควบคุม (CONTROL ROOM) และลักษณะของการเชื่อมต่อระหว่าง COMPUTER ไปยังตัวควบคุม YS170/A31 ต้องการอุปกรณ์แปลงสัญญาณมาตรฐาน RS232 ซึ่งอุปกรณ์นี้จะถูกติดตั้งในห้องควบคุมและต่อสายสัญญาณออกไปยังตัวควบคุม ซึ่งระยะทางไกลที่สุดที่สามารถทำได้ประมาณ 4,000 ฟุต โดยรายละเอียดของการต่อสายสัญญาณแสดงได้ ดังรูปที่ 4.1

วิธีการใช้งานโปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING

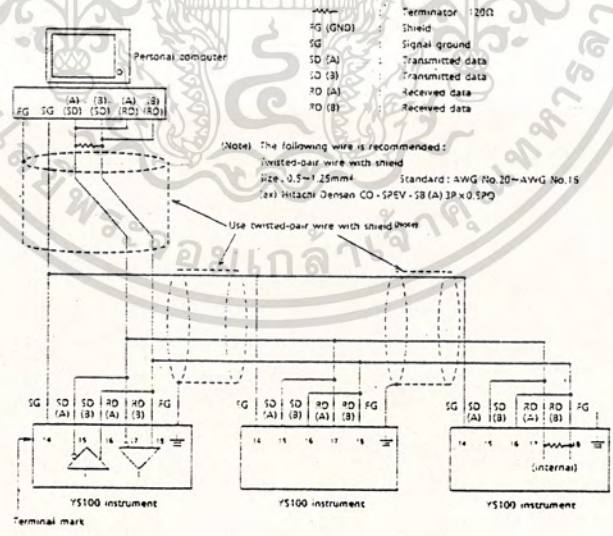
หน้าต่างแสดงผลของโปรแกรมประกอบด้วย

- แถบแสดงชื่อ (TITLE BAR)
- ส่วนแสดงเมนู (MENU BAR)
- แถบแสดงข่าวสาร (MESSAGE BAR)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่พื้นที่ส่วนแสดงผล (DISPLAY AREA) ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



(ก) แบบใช้ 5 สาย



(ข) แบบใช้ 3 สาย

เอกสารนี้เป็นรูปที่ 4.1 แสดงการต่อสายสัญญาณระหว่าง RS-485 กับ COMPUTER ในการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

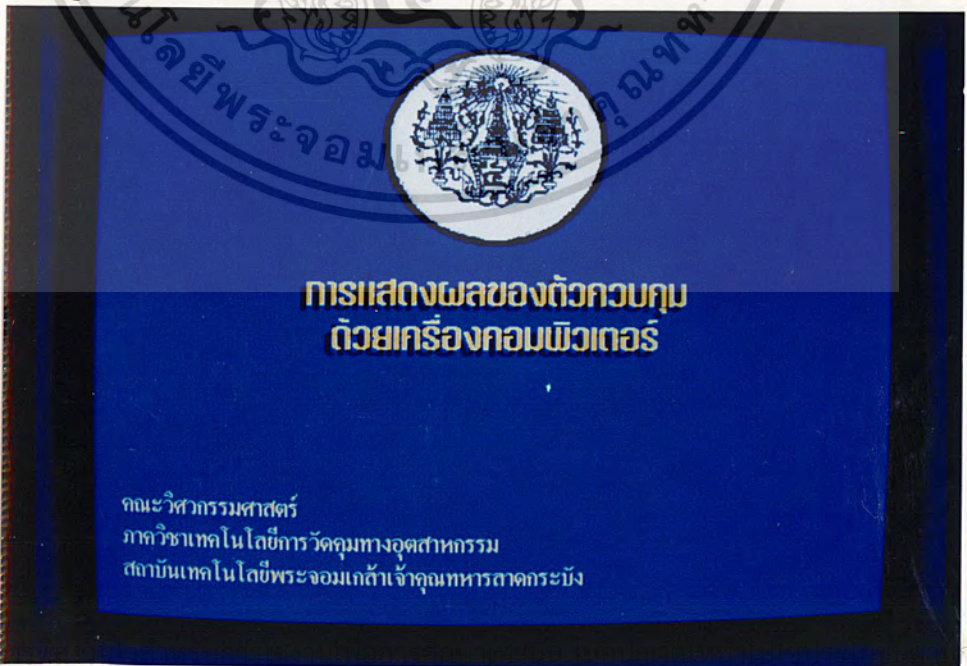
แถบแสดงชื่อ (TITLE BAR)	
ส่วนแสดงเมนู (MENU BAR)	พื้นที่ส่วนแสดงผล (DISPLAY AREA)
แถบแสดงข่าวสาร (MESSAGE BAR)	

รูปที่ 4.2 แสดงส่วนประกอบต่างๆ ของหน้าต่างแสดงผล

ขั้นตอนการใช้งานโปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING

1. ใส่แผ่นดิสก์แล้วเรียกไฟล์ SCM_P1.EXE จะแสดงชื่อโครงการ ดัง

รูปที่ 4.3 พร้อมเสียงเพลง กตศิษฐ์ใดๆ เพื่อทำงานต่อ



เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง การคัดลอกหรือการนำเอกสารนี้ไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตถือว่าผิดกฎหมาย

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหารูปที่ 4.3 นี้โดยเด็ดขาด และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

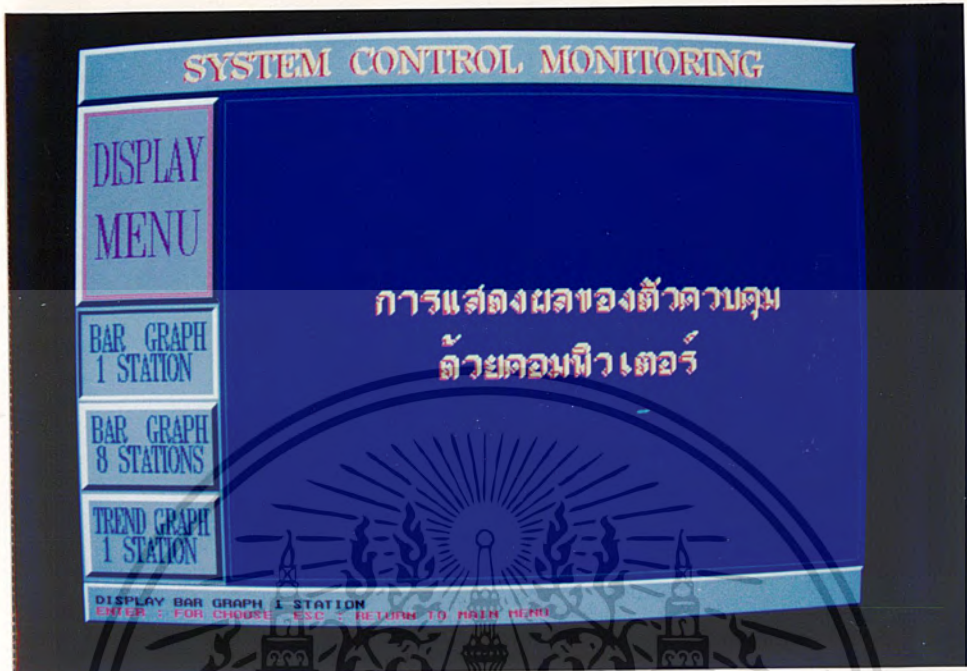
2. จะแสดงรายชื่อผู้ร่วมโครงการและอาจารย์ที่ปรึกษา สักครูหนึ่งก็จะแสดง MAIN MENU เพื่อเลือกชนิดของการแสดงผล (DISPLAY) หรือเลือกที่จะออกจากโปรแกรม (EXIT) ดังรูปที่ 4.4



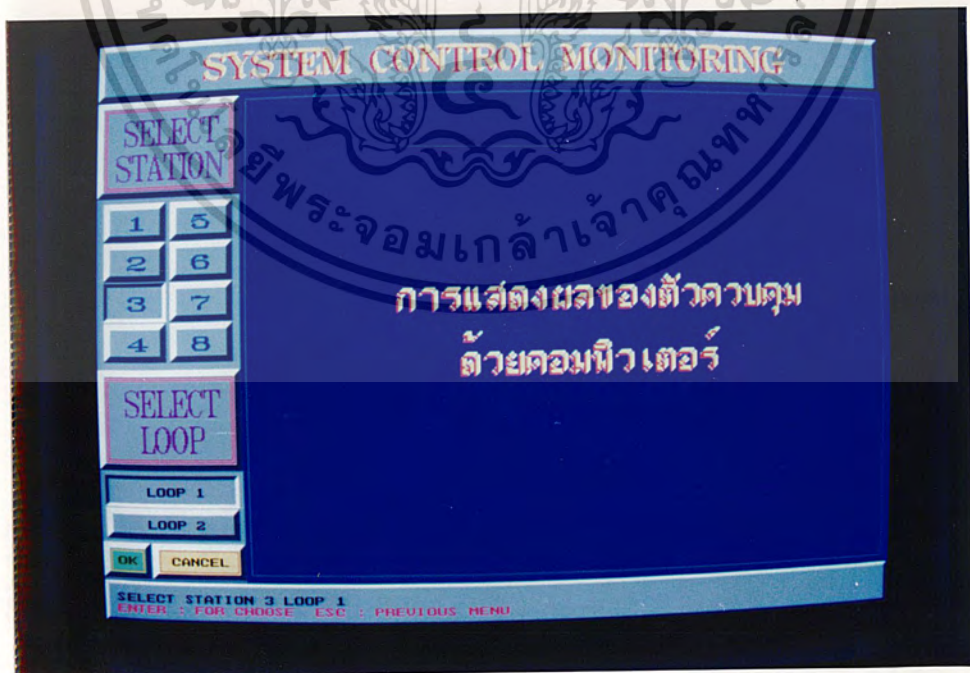
รูปที่ 4.4 แสดง MAIN MENU

3. ถ้าเลือก DISPLAY จอภาพจะแสดง DISPLAY MENU ดังรูปที่ 4.5
4. เมื่อเลือกการแสดงผลแบบ BAR GRAPH 1 ST. จอภาพจะแสดงดังรูปที่ 4.6 เพื่อให้กำหนด STATION และ LOOP ที่จะแสดงผล
5. เมื่อเลือกได้แล้วให้ยืนยันโดยการเลือก OK หรือถ้าต้องการเลือกใหม่ก็เลือก CANCEL หรือถ้าต้องการย้อนกลับไปยังเมนูก่อนหน้านี้ให้กด ESC เมื่อกด OK ยืนยันการเลือกแล้วจะแสดงดังรูปที่ 4.7 เมื่อกด RUN จะเริ่มการแสดงผล ดังรูปที่ 4.8

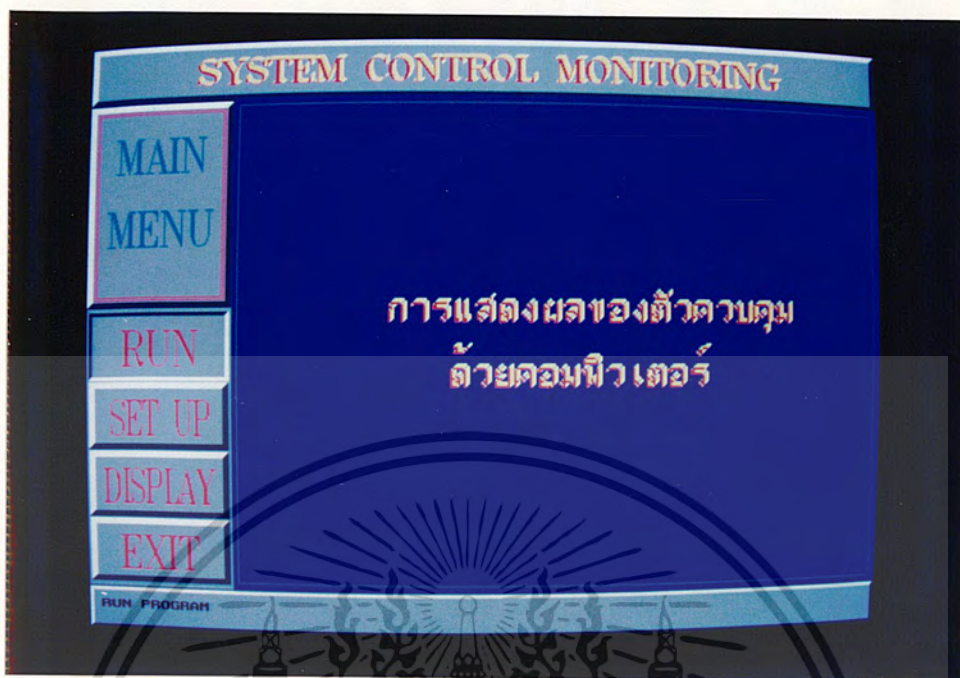
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



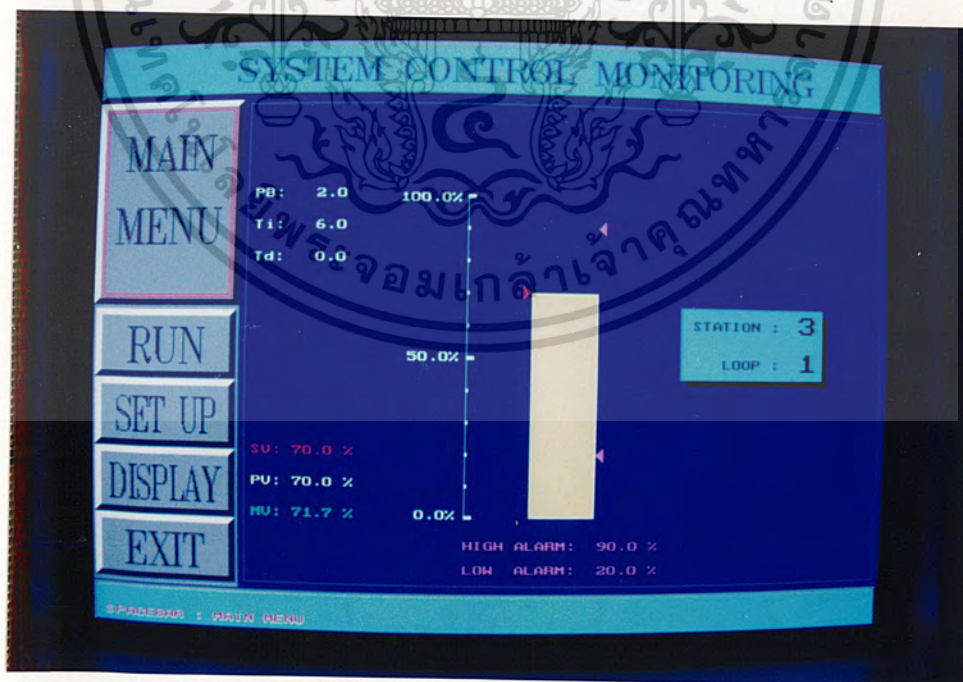
รูปที่ 4.5 แสดง DISPLAY MENU



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานที่รูปที่ 4.6 เท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



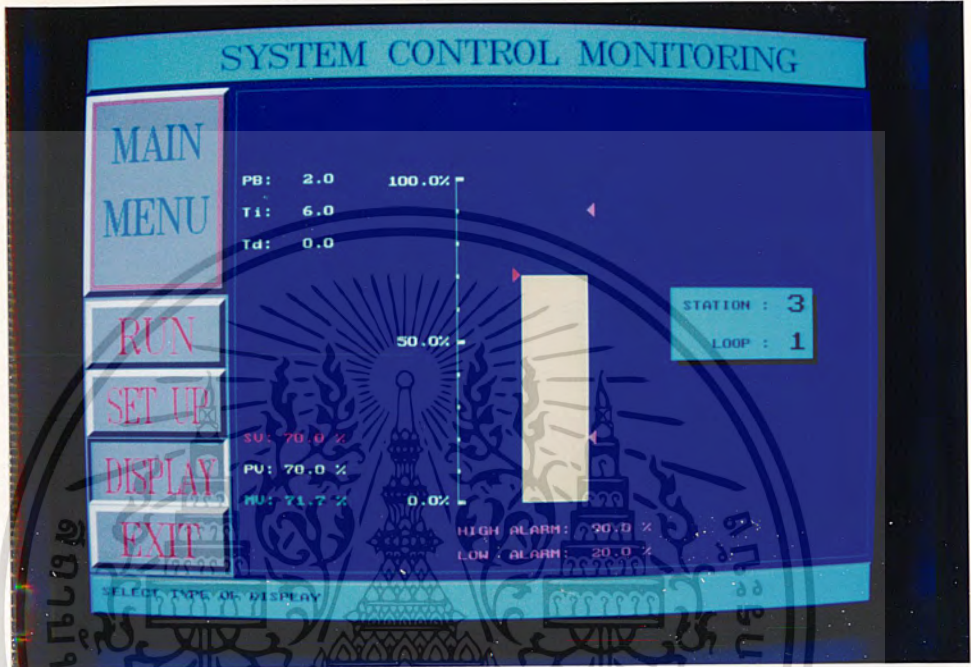
รูปที่ 4.7



รูปที่ 4.8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

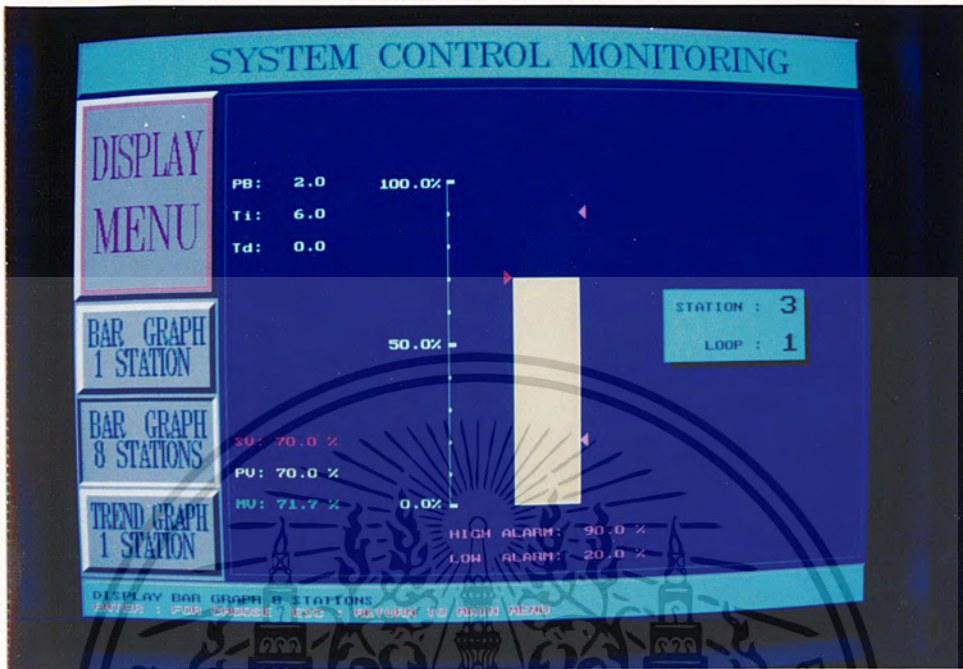
6. ในระหว่างการแสดงผล ถ้าต้องการกลับมาที่ MAIN MENU ทำได้ โดยการเคาะ SPACEBAR (เคาะแล้วรอสักครู่) แสดงดังรูปที่ 4.9



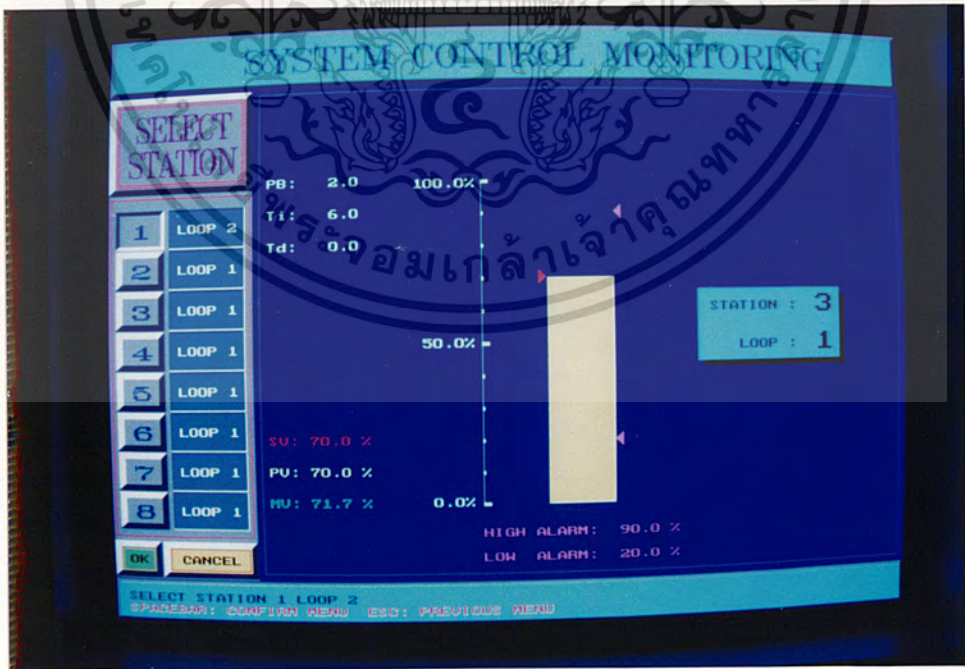
รูปที่ 4.9

7. เมื่อเลือกการแสดงผลแบบ BAR GRAPH 8 ST. ดังรูปที่ 4.10 ก็ จะแสดงดังรูปที่ 4.11 ให้เลือก LOOP ที่จะแสดงผลของแต่ละ ST. เมื่อต้องการเลือกใหม่ให้เลือก CANCEL หรือต้องการกลับไปเมนู ก่อนหน้านี้ให้กด ESC และถ้าต้องการตามที่เราเลือกให้เลือก OK
8. เมื่อกด RUN ก็ จะเริ่มการแสดงผล ดังรูปที่ 4.12
9. เมื่อต้องการเลือกการแสดงผลแบบ TREND GRAPH 1 ST. ก็ จะ ทำเช่นเดียวกัน เมื่อเลือก STATION และ LOOP ที่ต้องการแสดงผล ได้แล้ว กด RUN จะ ได้ดังรูปที่ 4.13
10. เมื่อต้องการปรับเปลี่ยนหรือคู้ค่าต่างๆ ของตัวควบคุมทำได้โดยการ เลือก SET UP ใน MAIN MENU ดังรูปที่ 4.14 เมื่อเลือกจะเป็น ดังรูปที่ 4.15

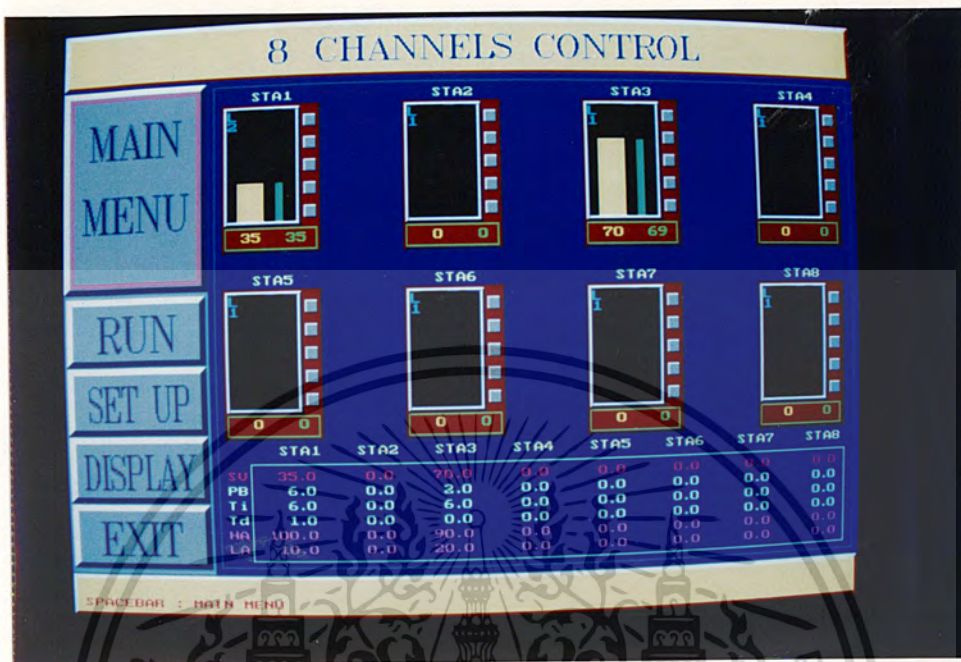
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



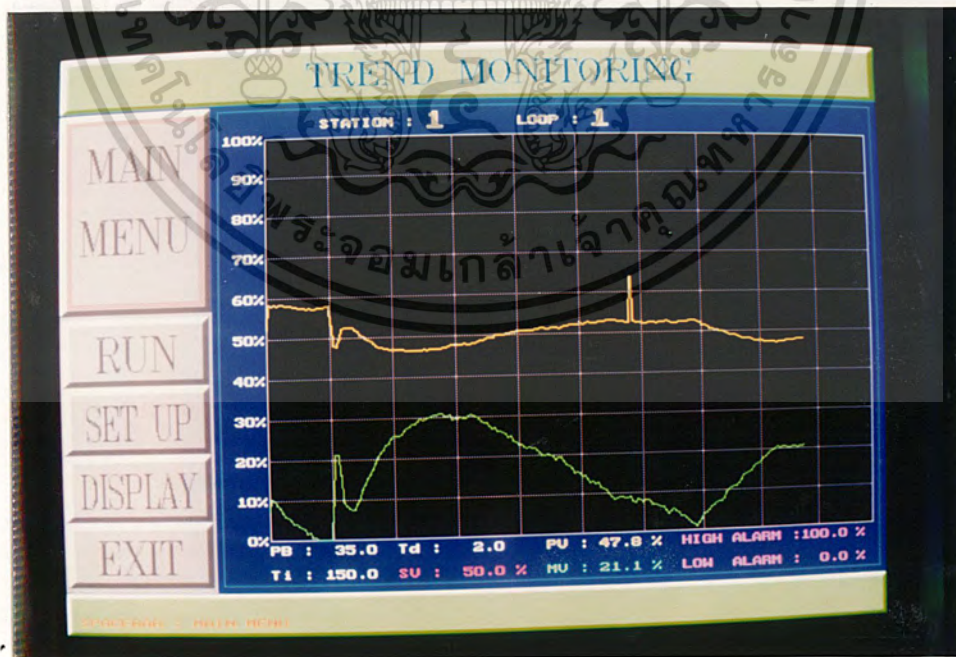
รูปที่ 4.10



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อรูปที่ 4.11 นั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.12

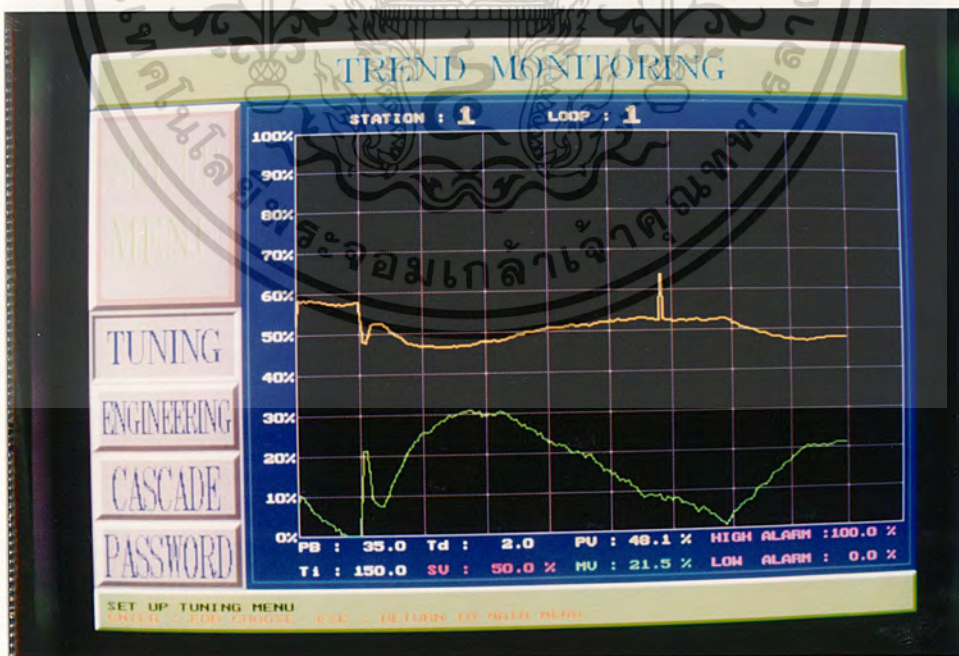


รูปที่ 4.13

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



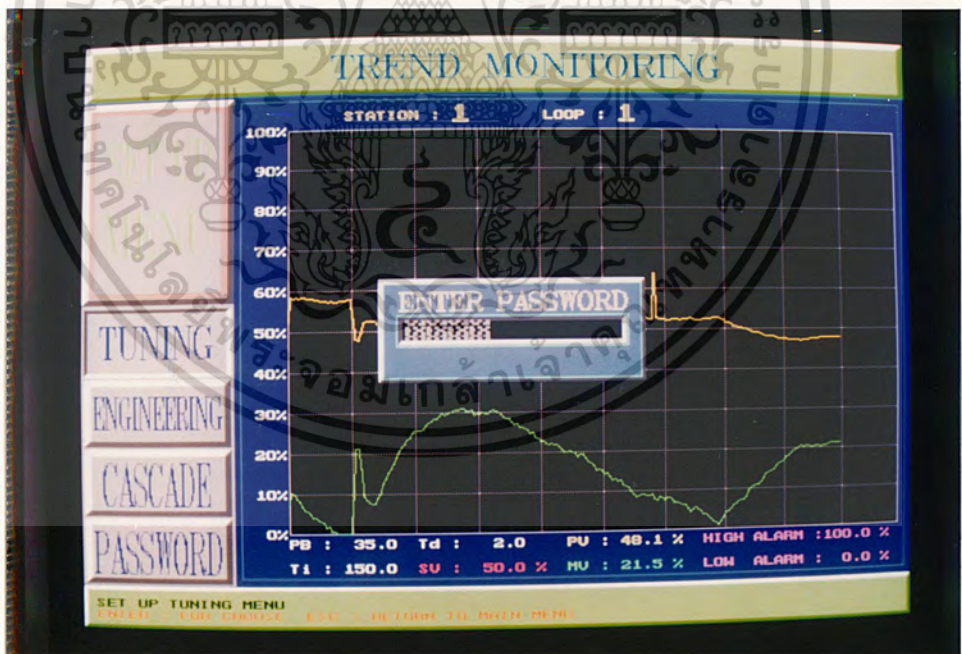
รูปที่ 4.14



รูปที่ 4.15 แสดง SET UP MENU

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้า เมื่อผู้ดูแลหน้าไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

11. ในการเลือกเพื่อดูหรือปรับเปลี่ยนค่าใน SET UP MENU นั้นต้องป้อนรหัสผ่าน (PASSWORD) ก่อน ดังรูปที่ 4.16 โดยรหัสผ่านคือ "1234" ถ้าเลือก TUNING เมื่อป้อนรหัสผ่านถูกต้อง จะแสดงดังรูปที่ 4.17
12. จากรูปที่ 4.17 ถ้าเราเลือก PID ก็ จะแสดงค่าต่างๆ ในหน้าต่าง PID ณ เวลาปัจจุบันนั้น ค่าต่างๆ บางค่าสามารถที่จะปรับเปลี่ยนค่าได้ ดังแสดงในรูปที่ 4.18 และ 4.19
13. ในการเลือก P/T REG. นั้นจะประกอบด้วย 2 PAGE สามารถเปลี่ยนจาก P REG. เป็น T REG. โดยการกดคีย์ PAGE UP และ PAGE DOWN ส่วนในการเลือก ENGINEERING แสดง MENU ในรูปที่ 4.20

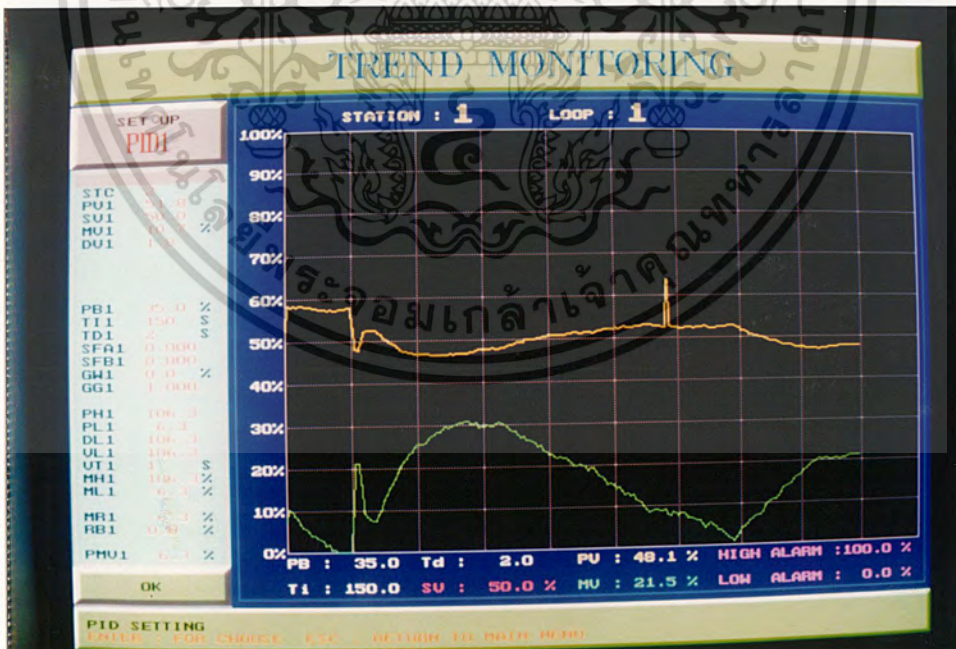


รูปที่ 4.16

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

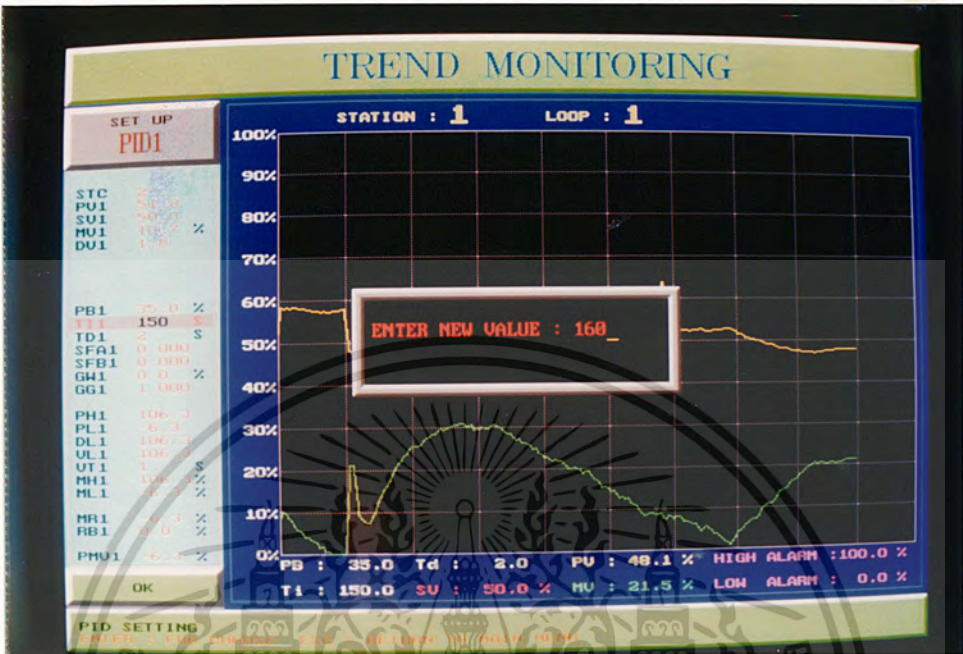


รูปที่ 4.17

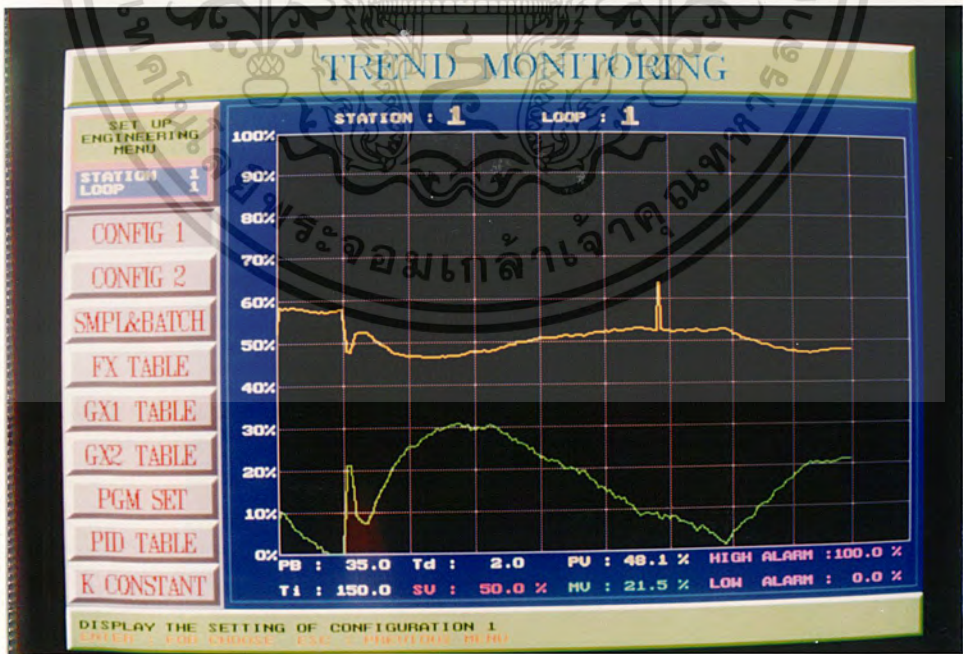


รูปที่ 4.18

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.19



รูปที่ 4.20

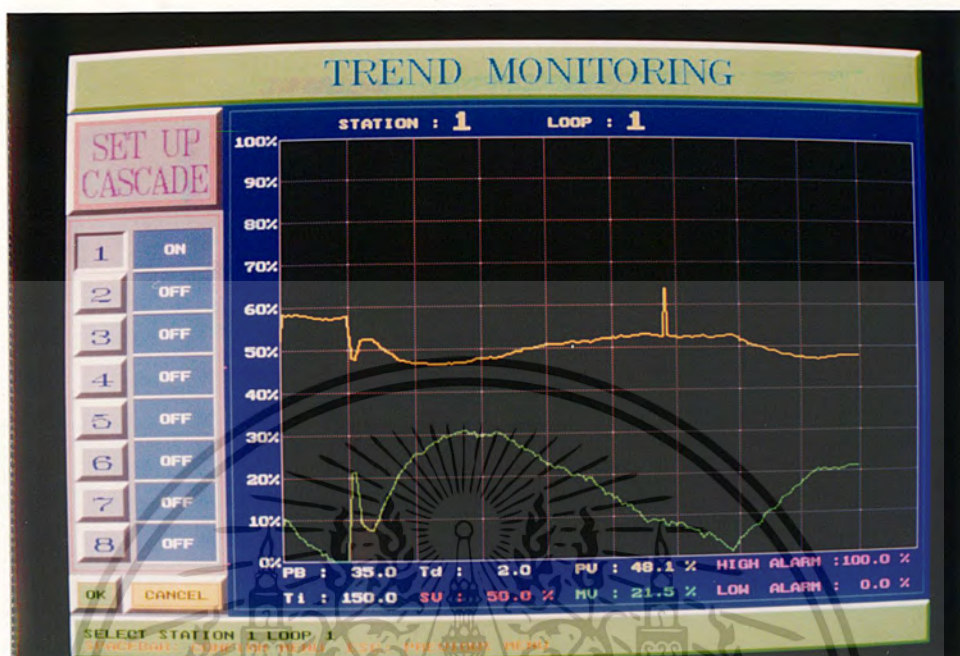
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

14. รูปที่ 4.21 แสดงจอภาพเมื่อเลือก CONFIG2 ส่วนรูปที่ 4.22 เป็นการแสดงการตั้ง CASCADE MODE ในแต่ละ STATION โดยเมื่อต้องการยืนยันทำได้โดยการเคาะ SPACE BAR แล้วเลือก OK แต่ถ้าต้องการแก้ไข ให้เลือก CANCEL หรือถ้าต้องการกลับไปเมนูก่อนหน้านี้ ทำได้โดยการกด ESC
15. สำหรับการเปลี่ยนรหัสผ่าน สามารถทำได้โดยการเลือก PASSWORD ใน SET UP MENU โดยต้องทำการป้อนรหัสผ่านเดิมก่อน จากนั้น จึงป้อนรหัสผ่านใหม่ จากนั้นต้องทำการทวนรหัสผ่านที่ตั้งใหม่ให้ถูกต้อง ดังรูปที่ 4.23 และ 4.24
16. เมื่อต้องการออกจากโปรแกรมทำได้โดยการเลือก EXIT ที่อยู่ใน MAIN MENU โดยโปรแกรมจะถามยืนยัน ถ้าต้องการออกให้ตอบ "Y" แต่ถ้าไม่ต้องการออกจากโปรแกรมให้กดคีย์ตัวอื่น



รูปที่ 4.21

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

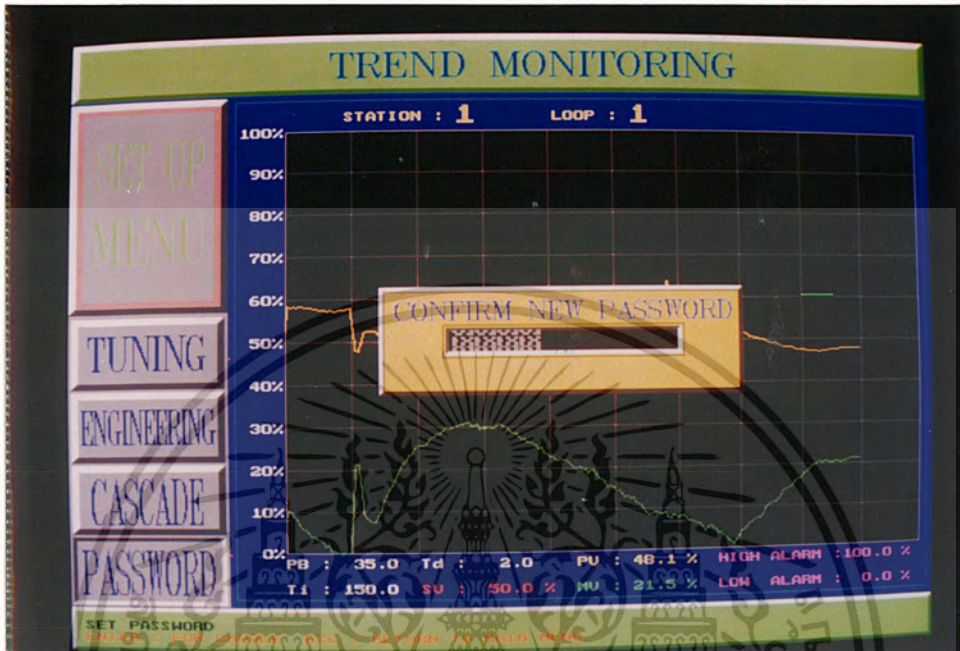


รูปที่ 4.22



รูปที่ 4.23

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.24



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไมอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 5

บทวิจารณ์และสรุป

การทำงานของ SYSTEM CONTROL MONITORING จัดเป็นระบบการแสดงผลที่เหมาะสมกับระบบควบคุมที่ความซับซ้อนไม่มากนัก และการนำไปใช้เพื่อพัฒนากับระบบที่มีอยู่แล้วจะเป็นประโยชน์มากในแง่ของความสะดวก และเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมลดค่าใช้จ่ายในการทำงานของ OPERATOR นับว่าเป็นอีกทางเลือกทางหนึ่งสำหรับผู้ประกอบการ

ขีดจำกัดของระบบ

เนื่องจากโปรแกรม SYSTEM CONTROL MONITORING ถูกออกแบบมาเพื่อใช้กับตัวควบคุมของ YOKOGAWA รุ่น YS-170/A31 จึงไม่สามารถที่จะนำไปใช้กับยี่ห้ออื่นได้และความเร็วในการทำงานยังมีข้อจำกัด เนื่องจากการสื่อสารข้อมูลแบบอนุกรมจึงทำให้เกิดข้อจำกัดทางด้านความเร็วด้วย

แนวทางการพัฒนา

ปัจจุบันผู้ผลิตระบบควบคุมหันมาสนใจและให้ความสำคัญกับระบบการสื่อสารข้อมูลและหันมาใช้โปรโตคอลที่เป็นมาตรฐานมากขึ้น ดังนั้นจึงมีความเป็นไปได้สูงที่จะต่อไปในอนาคตระบบการแสดงผลแบบ SYSTEM CONTROL MONITORING จะสามารถพัฒนาเพื่อใช้กับ CONTROLLER ทุกยี่ห้อและขีดความสามารถในการทำงานที่สูงขึ้น

บทสรุป

โครงการ SYSTEM CONTROL MONITORING เป็นโครงการเพื่องานแสดงผลและปรับตั้งค่าต่างๆ ของระบบควบคุมจากตัวควบคุมของ YOKOGAWA YS170/A31 โดยได้รับผลสำเร็จเป็นที่น่าพอใจในระดับหนึ่ง หากถูกนำไปใช้งานจริงและรับฟังข้อมูลความต้องการจากผู้ใช้แล้วนำข้อมูลต่างๆ ที่ได้รับมาพัฒนาปรับปรุงต่อไปก็นับว่าเป็นประโยชน์อย่างเต็มที่ในการทำโครงการในครั้งนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปัญหาและอุปสรรค

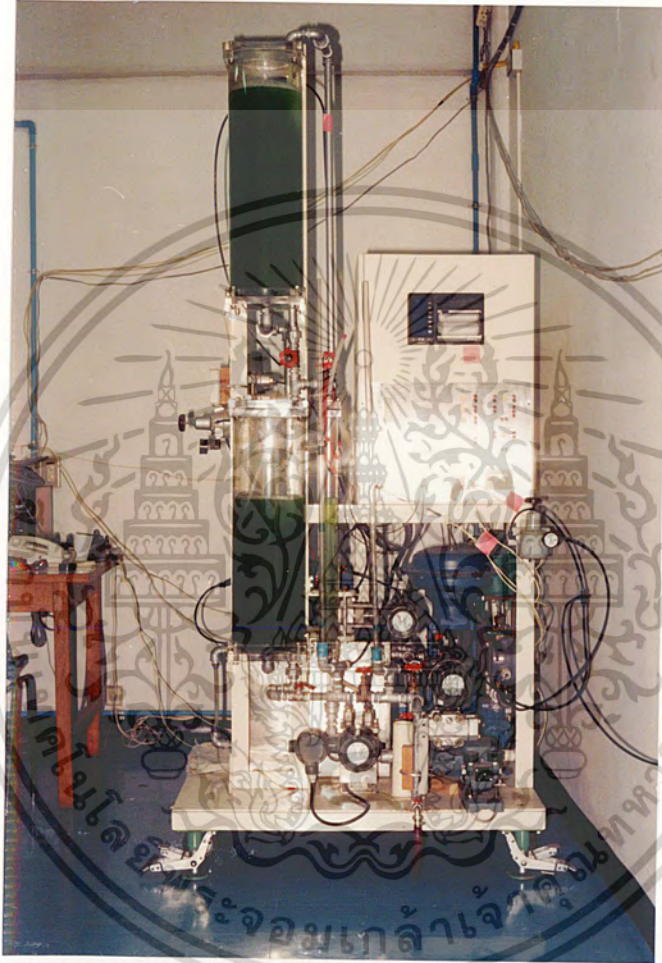
เนื่องจากตัวควบคุมที่ใช้ในการทดลองโครงการนี้มีเพียง 2 เครื่อง จึงจำเป็นต้องทำการเปลี่ยน ADDRESS ของตัวควบคุมในการทดลองการแสดงผลแบบ 8 ลูป และกลุ่มที่ทำโครงการนี้ยังขาดประสบการณ์การเขียนโปรแกรมด้วยภาษา C ที่ดี จึงทำให้โปรแกรมทำงานได้ไม่ดี และขนาดของโปรแกรมหามีขนาดใหญ่



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปแสดงกระบวนการที่ใช้ในการทดลองโครงการ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรมที่ DOWN LOAD ลงในเครื่อง CONTROLLER YS-170/A31



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2. INSTALLATION

2.1 Terminal Assignment

The terminals can be checked by removing the terminal cover at the back of the unit (see Figure 2.1). The terminal numbers are marked on the seals attached to the left and right sides of the case, and also marked on the terminal cover.

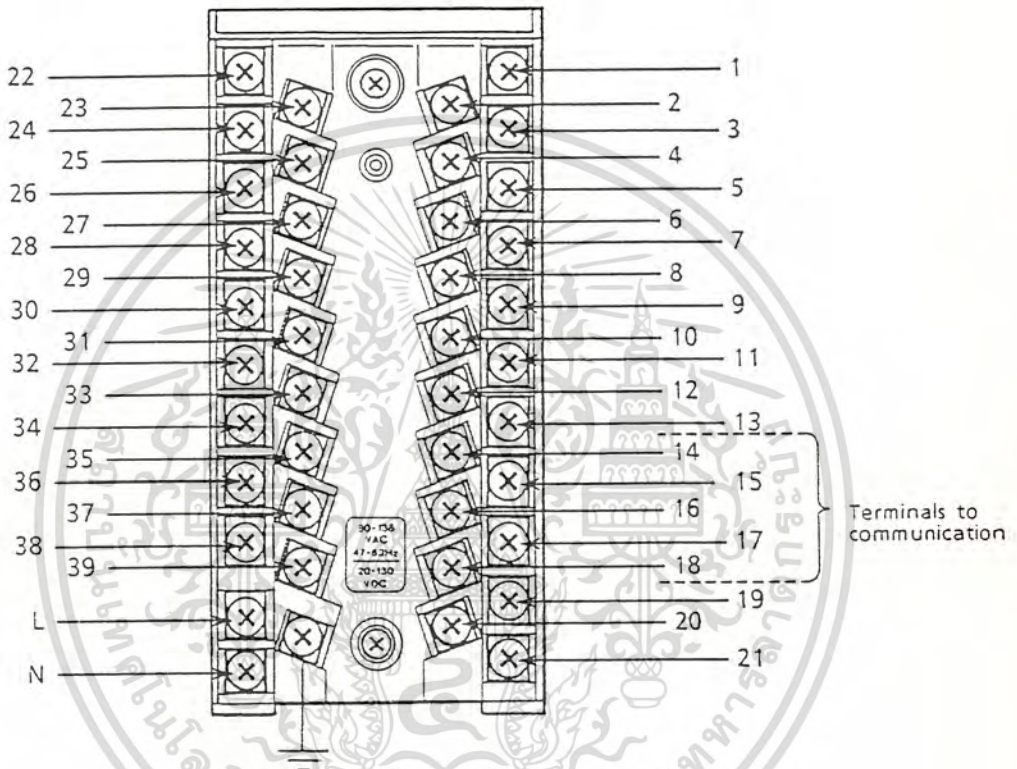


Figure 2.1 Terminal Assignment

Table 2.1 shows the terminals for communication Interface.

Table 2.1 Terminals for Communication

Terminal Mark	RS-485 Communication Terminals		DCS Communication Terminals
14	SG	Signal ground	
15	SD (A)	Transmitted data A	
16	SD (B)	Transmitted data B	
17	RD (A)	Received data A	LCS+
18	RD (B)	Received data B	LCS-
\perp	FG (GND)	Shield	

Definition of terminal names A and B:

As specified in EIA, if the terminal voltages are assumed to be V_A and V_B ,

$V_A < V_B$ when the signal is "mark", and thus the terminal condition is OFF or 1.

$V_A > V_B$ when the signal is "space", and thus the terminal condition is ON or 0.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นเพื่อใช้ในการศึกษาและวิจัยเท่านั้น ไม่ใช่ว่าจะนำเอกสารนี้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.4 Communication Data List

This section shows the data type and range which are used for data read command (DG) and data write command (DP).

Table 4.3 Communication Data (1)

Type (PARAM)	Name	Write enabled	Unit	Range for Displaying (DATA)	Remarks	Mode	
						Multi-func.	Program
PV1, PV2	Process variable	-	%	-6.3 to 106.3		○	○
SV1, SV2	Setpoint	OK	%	-6.3 to 106.3	When operation mode is MAN or AUTO mode, setting is Enabled.	○	○
CSV1, CSV2	Cascade setpoint	-	%	-6.3 to 106.3		○	○
DV1, DV2	Deviation	-	%	-106.3 to 106.3		○	○
MV1, MV2	Manipulated variable	OK	%	-6.3 to 106.3	When operation mode is MAN mode, setting is enabled. MV2 is valid for only 2-Loop control. In cascade or selector mode, MV1 is the same as MV2.	○	○
PRCA	Process alarm	-	-	X ₁ X ₂ X ₃ X ₄ X ₅ X ₆ X ₇ X ₈ X _n =0(Normal) X _n =1(Fail)	X ₁ =High limit alarm 1 X ₂ =Low limit alarm 1 X ₃ =Deviation alarm 1 X ₄ =Velocity alarm 1 X ₅ =High limit alarm 2 X ₆ =Low limit alarm 2 X ₇ =Deviation alarm 2 X ₈ =Velocity alarm 2 Example : When high limit alarm 1 occurs. 10000000	○	○
SYSA	System alarm	-	-	X ₁ X ₂ X ₃ X ₄ X ₅ X ₆ X ₇ X ₈ X _n =0(Normal) X _n =1(Fail)	X ₁ =Input open X ₂ =Output current open X ₃ =Invalid data X ₄ =Invalid data X ₅ =Computed over flow X ₆ =Erased RAM memory X ₇ =Erased EEPROM memory X ₈ =Invalid data Example : When current output is open. 01000000	○	○
LS1	Action mode 1	OK	-	MAN, AUT, CAS, SPC, DDC, BUM, BUA	Can't set to BUM or BUA modes	○	○
LS2	Action mode 2	OK	-	Refer to Supple. 1		○	○
SLS1, SLS2	Sub action mode	-	-	X ₁ X ₂ X ₃ X ₄ X ₅ X ₆ X ₇ X ₈ X _n =0(OFF) X _n =1(ON)	X ₁ =Output tracking switch X ₂ =Preset output switch X ₃ =X ₄ =X ₅ =X ₆ =X ₇ =X ₈ =invalid data Example : When output tracking switch is ON. 10000000	○	○
X01 to X05	Analog input register	-	%	-25.0 to 125.0	In Multi-function mode, X01 to X04 are valid.	○	○
Y01 to Y06	Analog output register	-	%	-25.0 to 125.0	In Multi-function mode, Y01 to Y03 are valid.	○	○
DI01 to DI06	Status input register	-	-	0, 1(0=OFF, 1=ON)	In Multi-function mode, only DI1 is valid.	○	○
DO01 to DO16	Status output register	-	-	0, 1(0=OFF, 1=ON)	In Multi-function mode, DO1 to DO5 are valid.	○	○
POI to P30	Computation parameter register	OK	%	-300.0 to 300.0		-	○
T01 to T30	Temporary storage register	-	%	-300.0 to 300.0		-	○
K01 to K30	Constant register	-	%	-300.0 to 300.0		-	○

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Table 4.3 Communication Data (2)

Type (PARAM)	Name	Write enabled	Unit	Range for Displaying (DATA)	Remarks	Mode	
						Multi-func.	Program
PB1, PB2	Proportional band	OK	%	2.0 to 999.9		○	○
TI1, TI2	Integral time	OK	sec.	1 to 9999		○	○
TD1, TD2	Derivative time	OK	sec.	0 to 9999		○	○
SFA1, SFA2	Adjustable set point filter constant A	OK	-	0.000 to 1.000		○	○
SFB1, SFB2	Adjustable set point filter constant B	OK	-	0.000 to 1.000		○	○
AG1, AG2	Adjustable gain	-	-	-8.000 to 8.000		-	○
GG1, GG2	Nonlinear control gain	OK	-	0.000 to 1.000		○	○
GW1, GW2	Nonlinear control dead band width	OK	%	0.0 to 100.0		○	○
STM1, STM2	Sample control period	OK	sec.	0 to 9999		-	○
SWD1, SWD2	Sample control time	OK	sec.	0 to 9999		-	○
BD1, BD2	Batch deviation setpoint	OK	%	0.0 to 100.0		-	○
BB1, BB2	Batch bias width	OK	%	0.0 to 100.0		-	○
BL1, BL2	Batch lockup width	OK	%	0.0 to 100.0		○	○
MR1, MR2	Manual reset	OK	%	-6.3 to 106.3		○	○
RB1, RB2	Reset bias	OK	%	0.0 to 106.3		-	○
DM1, DM2	Input compensation	-	%	-100.0 to 100.0		○	○
FF1, FF2	Output compensation	-	%	-100.0 to 200.0		○	○
TRK1, TRK2	Tracking output	-	%	-6.3 to 106.3		○	○
PMV1, PMV2	Preset output	OK	%	-6.3 to 106.3		-	○
EXT	Selector external signal	-	%	-6.3 to 106.3		○	○
SSW	Selector specification switch	-	-	-8.000 to 8.000	Refer to Supple. 2	○	○
PH1, PH2	High limit alarm setpoint	OK	%	-6.3 to 106.3		○	○
PL1, PL2	Low limit alarm setpoint	OK	%	-6.3 to 106.3		○	○
DL1, DL2	Deviation limit alarm setpoint	OK	%	0.0 to 106.3		-	○
VL1, VL2	Velocity limit alarm setpoint	OK	%	0.0 to 106.3		-	○
VT1, VT2	Velocity limit alarm time duration setpoint	OK	sec.	1 to 9999		-	○
MH1, MH2	Manipulated variable high limit setpoint	OK	%	-6.3 to 106.3		○	○
ML1, ML2	Manipulated variable low limit setpoint	OK	%	-6.3 to 106.3		○	○
STC	STC mode	OK	-	0, 1, 2, 3	0=OFF, 1=CALC, 2=ON, 3=ATSTUP	○	○
OD	On demand command	OK	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	○
IP1, IP2	Process type	OK	-	0, 1	0=STATIC, 1=DYNAM	○	○
TR1, TR2	Process response time	OK	sec.	4 to 9999		○	○
NB1, NB2	Noise width	OK	%	0.0 to 20.0		○	○
OS1, OS2	Desired response pattern type	OK	-	0, 1, 2, 3	0=ZERO, 1=MIN, 2=MED, 3=MAX	○	○
MI1, MI2	Output signal width	OK	%	0.0 to 20.0		○	○
PMX1, PMX2	Proportional band high limit value	OK	%	2.0 to 999.9		○	○
PMN1, PMN2	Proportional band low limit value	OK	%	2.0 to 999.9		○	○
IMX1, IMX2	Integral time high limit value	OK	sec.	1 to 9999		○	○
IMN1, IMN2	Integral time low limit value	OK	sec.	1 to 9999		○	○
DMX1, DMX2	Derivative time high limit value	OK	sec.	0 to 9999		○	○
PA1, PA2	Proportional band calculated value	-	%	2.0 to 999.9		○	○
IA1, IA2	Integral time calculated value	-	sec.	1 to 9999		○	○
DA1, DA2	Derivative time calculated value	-	sec.	0 to 9999		○	○
CR1, CR2	Estimation accuracy error	-	%	0.00 to 99.99		○	○
RT1, RT2	Signal ratio	-	-	0.000 to 9.999		○	○
LM1, LM2	Equivalent dead time	-	sec.	0 to 9999		○	○
TM1, TM2	Equivalent time constant	-	sec.	0 to 9999		○	○
GM1, GM2	Equivalent process gain	-	-	0.000 to 9.999		○	○
STCA	STC alarm	-	-	X ₁ X ₂ X ₃ X ₄ X ₅ X ₆ X ₇ X ₈ X ₉ X ₁₀ X ₁₁ X ₁₂ X ₁₃ X ₁₄ X ₁₅ X ₁₆ X _n =0 (Normal) X _n =1 (Fail)	X ₁ =X ₂ =X ₃ =X ₄ =X ₅ =X ₆ =Invalid data X ₇ =SYSALM, X ₈ =PVOVR, X ₉ =MVLMT X ₁₀ =OPERR, X ₁₁ =IDERR, X ₁₂ =PWRDWN, X ₁₃ =PBLMT, X ₁₄ =TILMT, X ₁₅ =TDLMT, X ₁₆ =RTALM Example: When SYSALM occurs, 0000001000000000	○	○

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Table 4.3 Communication Data (3)

Type (PARAM)	Name	Write enabled	Unit	Range for Displaying (DATA)	Remarks	Mode	
						Multi-func.	Program
FX01n, FX02n	10-segment line-segment function output	OK	%	0.0 to 100.0	n=01 to 11	○	○
GXI1n, GXI2n	Arbitrary line-segment function input	OK	%	-25.0 to 125.0	n=01 to 11	-	○
GXO1n, GXO2n	Arbitrary line-segment function output	OK	%	-25.0 to 125.0	n=01 to 11	-	○
PGT1n	Program function time set	OK	sec.	0 to 9999	n=01 to 10	-	○
PGO1n	Program function output set	OK	%	-25.0 to 125.0	n=01 to 10	-	○
PPID1	Preset PID switch register	-	-	Refer to Supple. 3		-	○
PPBm	Preset PID proportional band	OK	%	2.0 to 999.9	m=01 to 08	-	○
PTIm	Preset PID integral time	OK	sec.	1 to 9999	m=01 to 08	-	○
PTDm	Preset PID derivative time	OK	sec.	0 to 9999	m=01 to 08	-	○
PLC1, PLC2	PV low cut square root point	OK	%	0.0 to 100.0		○	-
PLG1, PLG2	PV first-order lag time constant	OK	sec.	0.0 to 800.0		○	-
CLC1, CLC2	SV low cut square root point	OK	%	0.0 to 100.0		○	-
CLG1, CLG2	SV first-order lag time constant	OK	sec.	0.0 to 800.0		○	-
CGN1, CGN2	SV computational gain	OK	-	-8.000 to 8.000		○	-
CBI1, CBI2	SV computational input bias	OK	%	-106.3 to 106.3		○	-
CBO1, CBO2	SV computational output bias	OK	%	-800.0 to 800.0		○	-
FLG	Output compensation first-order lag time constant	OK	sec.	0.0 to 800.0		○	-
FGN	Computation gain	OK	-	-8.000 to 8.000		○	-
FBI	Computation input bias	OK	%	-106.3 to 106.3		○	-
FBO	Computation output bias	OK	%	-800.0 to 800.0		○	-
TLG	Tracking first order lag time constant	OK	sec.	0.0 to 800.0		○	-
PSR1, PSR2	PV square root switch	-	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	-
PFX1, PFX2	PV line-segment function switch	-	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	-
CSR1, CSR2	SV square root switch	-	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	-
CSW1, CSW2	SV line-segment function switch	-	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	-
FSW	Output compensation computation switch	-	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	-
FOH	Output compensation switch	-	-	0, 1	0=OFF, 1=ON	○	-
SCH1, SCH2	Range high limit	-	-	-9999 to 9999		○	○
SCL1, SCL2	Range low limit	-	-	-9999 to 9999		○	○
SCDP1, SCDP2	Depth	-	-	1, 2, 3, 4		○	○
CNT1, CNT2	Control module set information	-	-	Refer to Supple. 4		○	○
SYS1, SYS2	System set information 1 or 2	-	-	Refer to Supple. 5, 6		○	○
ID	Instrument identiv	-	-	YS150, YS170		○	○

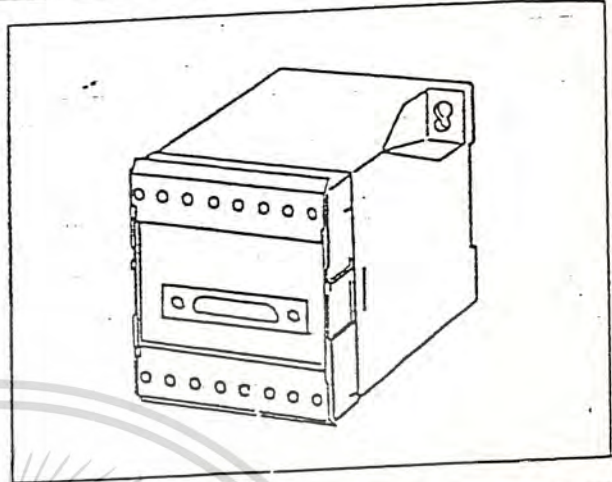
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

RS-232C / RS-485 CONVERTER

MODEL **LK1**

The Model LK1 is a bi-directional RS-232-C / RS-485 signal converter.

- Suitable for applications that interface RS-232-C and RS-485
- Permits a computer to communicate with an MuNet I/O network



MODEL & SUFFIX CODE

MODEL **LK1**

TRANSMISSION SPEED _____

1 : 300 bps
 2 : 600 bps
 3 : 1200 bps
 4 : 2400 bps
 5 : 4800 bps
 6 : 9600 bps
 7 : 19200 bps

POWER SOURCE _____

K : 85 - 132V AC
 R : 24V DC

COMMUNICATION SPECIFICATIONS

Transmission: conforms to RS-232-C respectively RS-485

Communication: 2-wire half-duplex, asynchronous

Comm. speed: from 300 bps up to 19200 bps according to suffix code specifications

RS-232-C cable: see terminal connection diagram

RS-485 cable: twisted pair CPEV ϕ 0.9 or greater, with aluminium-foil sheath as specified in JCS224B

ORDERING INFORMATION

Specify code number and variables.

• Code number: LK1 - transmission speed - power (e.g. LK1-6-K)

INSTALLATION

Power supply

DC: 24V \pm 10%, 30mA (ripple 10%p-p max)

AC: 85 - 132V, 44 - 66Hz, 5VA

Operating temperature: -5 to +55°C (23 to 131°F)

Operating humidity: 30 - 90% RH (non-condensing)

Mounting: wall or DIN rail

Size: W75xH80xD112mm (2.95"x3.15"x4.41")

Weight: approx. 300g (0.66lbs)

RELATED PRODUCTS

• Communication Controller (model: 25CU)

Models 25CU and LK1 are fully compatible.

GENERAL SPECIFICATIONS

Construction: DIN housing, front-accessed terminals

Connections

RS-232-C: a female 25-pin D-sub connector

RS-485: screw terminals

Power: screw terminals

Housing material: black plastic

Isolation: transmission section to power

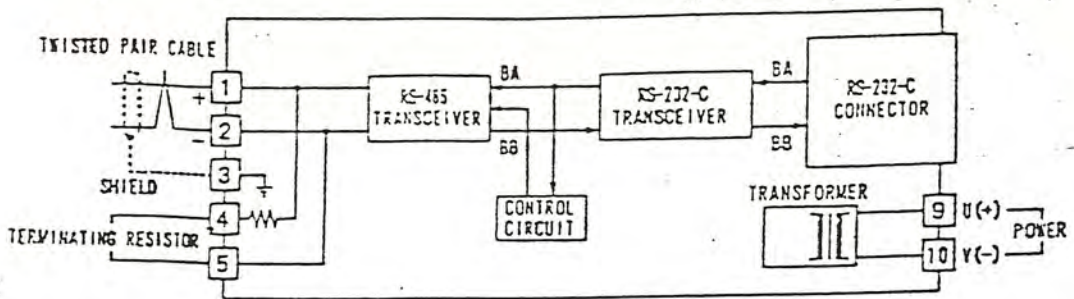
PERFORMANCE

Insulation resistance: 100M Ω or more, at 500V DC

Dielectric strength: 500V AC @1 minute (transmission section to power to ground)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ควรตีความผิดเพี้ยน อีกทั้งยังมีให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SCHEMATIC CIRCUITRY & CONNECTION DIAGRAM



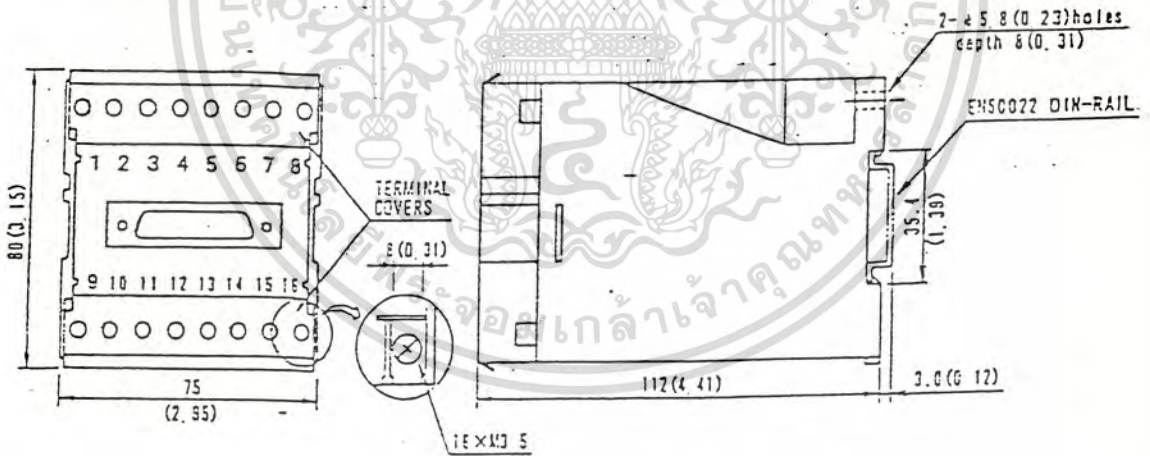
※ Terminating resistor between 4 and 5 is only used when the LK1 is at the end of a transmission loop.

RS-232-C a female 25-pin D-sub connector

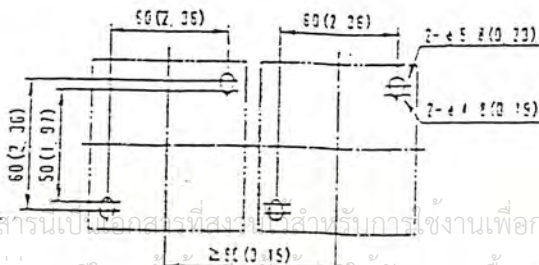
AA	1	SHIELD
BA	2	TRANSMITTED DATA
BB	3	RECEIVED DATA
CA	4	REQUEST TO SEND
CB	5	CLEAR TO SEND
CC	6	DCE READY
CD	20	DTE READY
AB	7	SIGNAL GROUND

All other terminal numbers are left unused.

DIMENSIONS [mm(inch)]



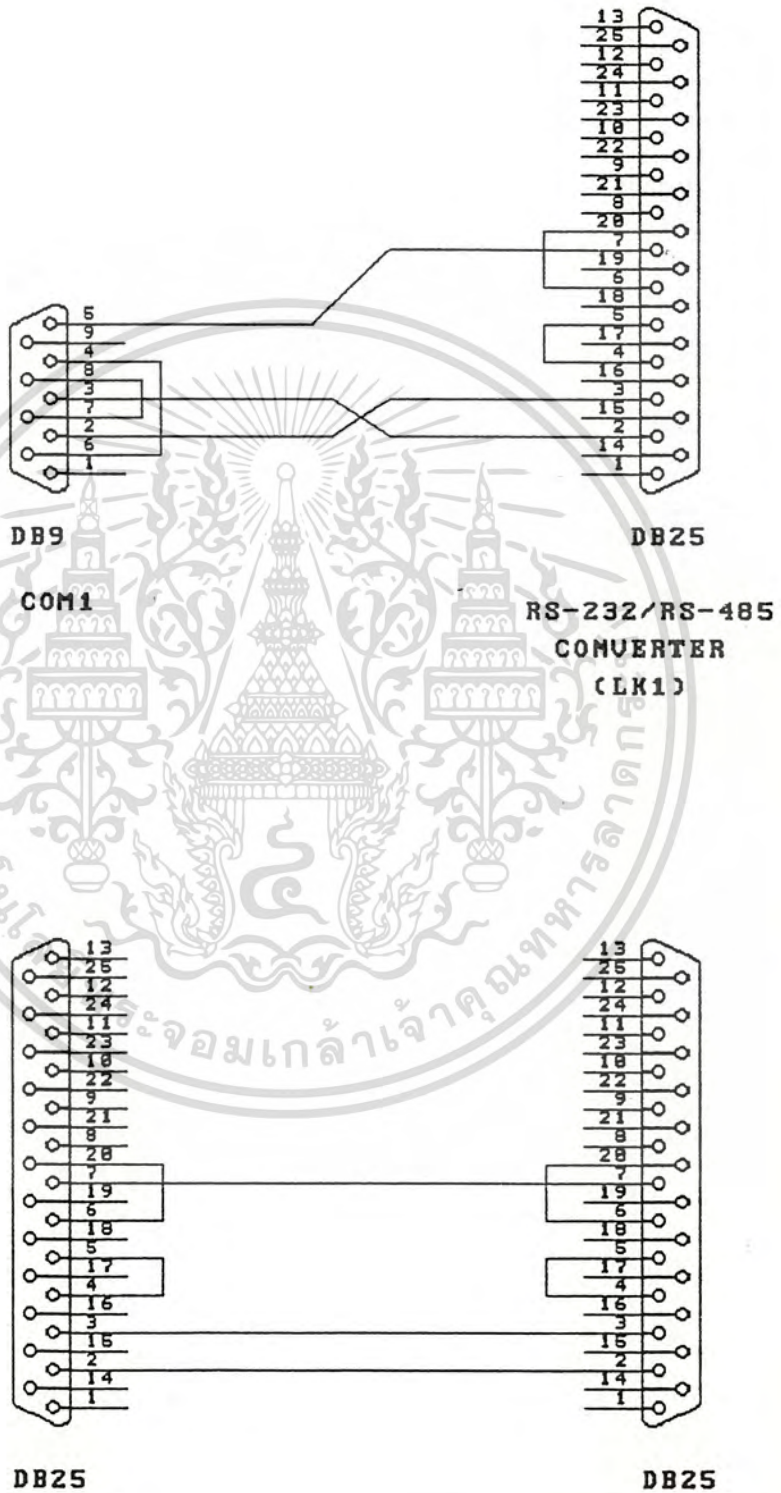
INSTALLATION REQUIREMENTS [mm(inch)]



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านธุรกิจ
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Specifications subject to change without notice.

รูป แสดงการต่อสายสัญญาณ



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับ COM2 ใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาติให้เผยแพร่หรือใช้ในการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารหรือผู้ที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

void Back_Ground_8_Ch(void);
void Plot_Bar_8_Ch(int);
void PV_MV_8_Ch(int);
void Show_Text_Alm_8ch(int);
void Show_Value_8ch(void);
void menu(void);
void menu_1(void);
void run_1(void);
void run_0(char);
void main_menu1(char p);
void port_1(void);
void os_1(void);
void del_menu(void);
void ex_1(void);
void menu_0(void);
void menu_2(void);
void menu_3(void);
void menu_4(char n5);
void menu_5(void);
void menu_6(void);
void menu_7(void);
void push(int,int,int,int,int,char);
void pushst(int,int,int,char,char);
void message1(char *n);
void message2(char *m);
void selectst(void);
void selectlp(void);
void conf(char);
void sc(void);
void select(char);
void ld(int);
void menu1(void);
void ss(void);
void ls(void);
void passwd(void);
void sm(char);
void code(void);
void getf(double *recdat,int,int,int *quit);
void smenu(char *d[],int,int,int);
void setup(char,char);
void mbar(void);
void getvalue(void);
long getticks(void);
void delayTicks(int);

float far vx_1[469][8][2];
double far vn_8[1][8][2];
double far vx_8[1][8][2];
float far para[5],h_alm,l_alm;
float far para_8[5][8][2];
int head_arrow_h,head_arrow_l,pos_1,check,check_t;
int check_8,posi_pv8,psi_pv8,halm8[8][2],lalm8[8][2];
int halm_up8[5][2],lalm_up8[5][2],halm_lo8[5][2],lalm_lo8[5][2];
int hl,l,pos_pv=400,oppv,pos_mv=400,opmv;
int x_t=159,iii=0;
int counter=0;
char t_chk,kk;
int chan;
int gg=5,gg1=0;
void far *bitimage;
char run=1;
char key_count=1,oldkey[10],display=0,pcode[]="1234v";
char far param[16][31][13],pp[31][13];
char key_rl=1;
char type=0,loop=1,stat=1,c_1=7,s=1,l=1;
char lp8stat[9],sl[9],s_8=1,l_8=1;
int rcas[9],tcas[9];
char *menu0[]={"SET UP",
              "DISPLAY",
              "EXIT",
              "RUN"};
char *menu2[]={"BAR GRAPH",
              "1 STATION",
              "8 STATIONS",
              "TREND GRAPH"};
char *menu3[]={"LOOP 1","LOOP
2","3","4","5","6","7","8"};
char
*menu5[]={"PASSWORD","MENU","TUNING",
ENGINEERING","CASCADE"};
char *menu6[]={"PID","STC","P/T REG.,"I/O
DATA","STATION","LOOP"};
char *menu7[]={"CONFIG 1","CONFIG 2","SMPL&BATCH","FX
TABLE","GX1 TABLE","GX2 TABLE",
              "PGM SET","PID TABLE","K
CONSTANT","PID1","PID2","STC1","STC2","P&T REG1/1",
              "P&T REG1/2","I/O DATA"};
char *menu8[]={"OFF","ON"};
char *mess0[]={"SHOW OR SET UP PARAMETER OF
CONTROLLER",
              "SELECT TYPE OF DISPLAY",
              "EXIT PROGRAM",
              "","RUN PROGRAM"};
char *mess2[]={"DISPLAY BAR GRAPH 1 STATION",
              "DISPLAY BAR GRAPH 8 STATIONS",
              "DISPLAY TREND GRAPH 1 STATION"};

```

```

/***** global variable

```

```

*****/

```

```

char far data_1[100];

```

```

char far read[100],read_1[100];

```

```

double r1;
float far vn_1[469][8][2];

```

เอกสารนี้สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถ
 ใ้ใช้
 ใ้ใช้
 ใ้ใช้

```

"ENTER : FOR CHOOSE ESC : RETURN TO
MAIN MENU ",
"SPACEBAR : MAIN MENU","SPACEBAR:
CONFIRM MENU ESC: PREVIOUS MENU");
char *mess3[]={"ENTER : FOR CHOOSE ESC: PREVIOUS
MENU",
"SELECT STATION 1","SELECT STATION 2","
SELECT STATION 3",
"SELECT STATION 4","SELECT STATION 5","
SELECT STATION 6",
"SELECT STATION 7","SELECT STATION 8","
SELECT LOOP 1",
"SELECT LOOP 2 "," OK : FOR CONFIRM
CANCEL : SELECT AGAIN",
"ENTER : FOR CHOOSE ESC : CANCEL "};
char *mess5[]={"SET PASSWORD","SET UP TUNING
MENU","SET UP ENGINEERING MENU",
"SET UP CASCADE MODE OF EACH
STATION"};
char *mess6[]={"PID SETTING","STC SETTING",
"DISPLAY P-PARAMETERS AND T-
REGISTERS / SETTING P-PARAMETERS",
"DISPLAY INPUT AND OUTPUT DATA"};
char *mess7[]={"DISPLAY THE SETTING OF CONFIGURATION
1",
"DISPLAY THE SETTING OF
CONFIGURATION 2",
"DISPLAY&SETTING OF PARA. OF THE
SAMPLE PI CONTROL AND THE BATCH PID CONTROL",
"DISPLAY&SETTING OF THE 10-SEGMENT
LINE_SEGMENT CHARACTERIZER FUNC. TABLE",
"DISPLAY&SETTING OF THE ARBITRARY
SEGMENT LINE-SEGMENT CHARACTERIZER FUNC. TB.1",
"DISPLAY&SETTING OF THE ARBITRARY
SEGMENT LINE-SEGMENT CHARACTERIZER FUNC. TB.2",
"DISPLAY&SETTING OF THE PROGRAM SET
VALUE (TIME&OUTPUT VALUE)",
"DISPLAY&SETTING OF THE PRESET PID
TABLE",
"DISPLAY THE CONTENTS OF THE K
REGISTER"};
char *set1[]={("
","STC
","PV1
","SV1
",
"MV1
%","DV1
","
",
",
",
","PB1
%","TI1
S",
"TD1
S","SFA1
","SFB1
","GW1
%",
"GG1
","
","PH1
","PL1

```

```

"DL1
","VL1
","VT1
S","MH1
%",
"ML1
%","
","MR1
%","RB1
%",
"
","PMV1
%");
char *set2[]={("
","STC
","PV2
","SV2
",
"MV2
%","DV2
","
",
",
",
","PB2
%","TI2
S",
"TD2
S","SFA2
","SFB2
","GW2
%",
"GG2
","
","PH2
","PL2
",
"DL2
","VL2
","VT2
S","MH2
%",
"ML2
%","
","MR2
%","RB2
%",
"
","PMV2
%");
char *set3[]={("
","PV1
","SV1
","MV1
%",
"
","STC
","OD
","PB1
%","TI1
S","TD1
S","
","IP1
",
"TR1
S","NB1
","OS1
","MI1
%",
"PMX1
%","PMN1
%","IMX1
S","IMN1
S",
"DMX1
S","
","PA1
%","IA1
S",
"DA1
S","CR1
%","RT1
","LM1
S",
"TM1
S","GM1
");
char *set4[]={("
","PV2
","SV2
","MV2
%",
"
","STC
","OD
","PB2
%","TI2
S","TD2
S","
","IP2
",
"TR2
S","NB2
","OS2
","MI2
%",
"PMX2
%","PMN2
%","IMX2
S","IMN2
S",
"DMX2
S","
","PA2
%","IA2
S",
"DA2
S","CR2
%","RT2
","LM2
S",
"TM2
S","GM2
");
char *set5_1[]={"P01
P02
P03
P04

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ผ่านการคัด
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

char *set12[]={"INPUT2  ", " 201  %", " 202  %", " 203  %", "K17  %", "K18  %", "K19  %", "K20  %",
%,
" 204  %", " 205  %", " 206  %", " 207  %", "K21  %", "K22  %", "K23  %", "K24  %",
%,
" 208  %", " 209  %", " 210  %", " 211  %", "K25  %", "K26  %", "K27  %", "K28  %",
%,
"  ", "OUTPUT2  ", " 201  %", " 202  %", "K29  %", "K30  %",
%,
" 203  %", " 204  %", " 205  %", " 206  %",
%,
" 207  %", " 208  %", " 209  %", " 210  %",
%,
" 211  %", "  ", "  ", "  ",
"  ", "  ", "  "};
char *set13[]={ "TIME  ", " 01  S", " 02  S", " 03  S",
S",
" 04  S", " 05  S", " 06  S", " 07  S",
S",
" 08  S", " 09  S", " 10  S",
",
"OUTPUT  ", " 01  %", " 02  %", " 03  %",
%,
" 04  %", " 05  %", " 06  %", " 07  %",
%,
" 08  %", " 09  %", " 10  %",
",
"  ", "  ", "  ", "  ",
"  ", "  "};
char *set14[]={ "PPB1  %", "PTI1  S", "PTD1  S", "PPB2  S",
%,
"PTI2  S", "PTD2  S", "PPB3  %",
PTI3  S",
"PTD3  S", "PPB4  %", "PTI4  %",
S", "PTD4  S",
"PPB5  %", "PTI5  S", "PTD5  S",
S", "PPB6  %",
"PTI6  S", "PTD6  S", "PPB7  %",
PTI7  S",
"PTD7  S", "PPB8  %", "PTI8  %",
S", "PTD8  S",
"  ", "  ", "  ", "  ",
"  ", "  ", "  "};
char *set15[]={ "K01  %", "K02  %", "K03  %", "K04  %",
%,
"K05  %", "K06  %", "K07  %", "K08  %",
%,
"K09  %", "K10  %", "K11  %", "K12  %",
%,
"K13  %", "K14  %", "K15  %", "K16  %",
%,
"K17  %", "K18  %", "K19  %", "K20  %",
%,
"K21  %", "K22  %", "K23  %", "K24  %",
%,
"K25  %", "K26  %", "K27  %", "K28  %",
%,
"K29  %", "K30  %",
char getdt[31][13],getdt2[9][7];
/***** MAIN
*****/
/*****/
void main(void)
{
int ch,i,j;
clrscr();
system("pex logo2.pex");
loadthai();
Initial_graph();
menu();
error_bceep();
getch();
delay(2500);
cleardevice();
Page10;
closegraph();
}
/***** sub program
*****/
void control(int chan1)
{ port_init();
receive(chan1);
if((reas[chan]=1)&&(chan1=1)) send();
}
void send(void)
{
int i=0;
char d[15] = "DP 0% 01 SV2 .";
char ss2[8]="12345678";
char m[6],read1[45]={};
port_init();
do
{if(d[i]!='%')
d[i]=ss2[chan];
sport(d[i]);
i++;
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    }while(d[i]!='. ');
    gcvt(vn_8[0][chan][0],5,m);
    i=0;
    while(m[i]!='\x0')
    {
        sport(m[i]);
        i++;
    }
    sport("\n");
    sport("\n");
    sport(' ');
    i=-1;
    port_init();
    do
    { i++;
        read1[i]=rport();
    }while(read1[i]!='\n');
}

```

```

void receive(int chn)

```

```

{
    int i=0,k=0;
    double q[8];

    if(chn==0)
        rdparam(17);
    else if(chn==1)
        rdparam(18);
    for(i=0;i<8;i++)
        q[i]=atoi(getdt2[i]);
    para_8[0][chan][chn]=q[0];
    vx_8[0][chan][chn]=q[1];
    vn_8[0][chan][chn]=q[2];
    halm8[chan][chn]=q[3];
    lalm8[chan][chn]=q[4];
    para_8[1][chan][chn]=q[5];
    para_8[2][chan][chn]=q[6];
    para_8[3][chan][chn]=q[7];

```

```

    vx_t[iii][chan][chn] = vx_8[0][chan][chn];
    vn_t[iii][chan][chn] = vn_8[0][chan][chn];

```

```

    if((chan==0)&&(chn==0)) iii++;

```

```

    if(iii >= 235)

```

```

    {
        for(k=0;k<=iii;k++)

```

```

        {
            vn_t[k][chan][chn]=0;

```

```

            vx_t[k][chan][chn]=0;

```

```

            iii = 0;

```

```

        }
        for(i=0;i<=7;i++)

```

```

        { if(i<4)
            { halm_up8[i][chn] = (88*halm8[i][chn])/100;

```

```

                halm_up8[i][chn] = 163 - halm_up8[i][chn];

```

```

                lalm_up8[i][chn] = (88*lalm8[i][chn])/100;

```

```

                lalm_up8[i][chn] = 163 - lalm_up8[i][chn];
            }

```

```

        else if(i>=4)

```

```

            { halm_lo8[i-4][chn] = (88*halm8[i][chn])/100;

```

```

                halm_lo8[i-4][chn] = 308 - halm_lo8[i-4][chn];

```

```

                lalm_lo8[i-4][chn] = (88*lalm8[i][chn])/100;

```

```

                lalm_lo8[i-4][chn] = 308 - lalm_lo8[i-4][chn];
            }
        }
    }
}

```

```

void port_init(void)

```

```

{
    union REGS r;

```

```

    r.x.dx = 0;

```

```

    r.h.ah = 0;

```

```

    r.h.al = 0xc3;

```

```

    int86(0x14,&r,&r);
}

```

```

void sport(char d)

```

```

{
    union REGS r;

```

```

    r.x.dx = 0;

```

```

    r.h.ah = d;

```

```

    r.h.al = 1;

```

```

    int86(0x14,&r,&r);
}

```

```

char rport()

```

```

{
    union REGS r;

```

```

    char c;

```

```

    r.x.dx = 0;

```

```

    r.h.ah = 2;

```

```

    int86(0x14,&r,&r);

```

```

    c = r.h.al;

```

```

    return(c);
}

```

```

    r.x.dx = 0;

```

```

    r.h.ah = 2;

```

```

    int86(0x14,&r,&r);

```

```

    c = r.h.al;

```

```

    return(c);
}

```

```

}

```

```

char chkprt()

```

```

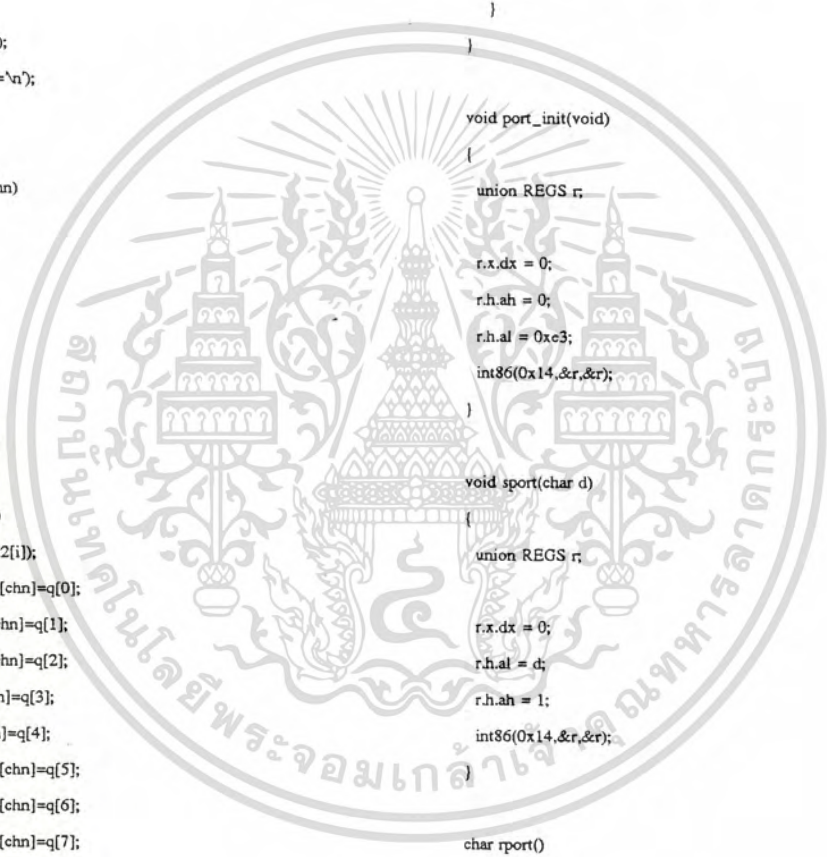
{

```

```

}

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาของหน่วยฯ ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

union REGS r;
r.x.dx = 0;
r.h.ah = 3;
int86(0x14,&r,&r);
return r.h.ah;
}

/*****/
void rdparam(int a)
{
int i=0,j_1=0,j_2=0,j_3=0,j=0;

static char PARAM1[] =
("DG % 10 STC PV1 SV1 MV1 DV1
PB1 TI1 TD1 SFA1 SFB1\r\n");

static char PARAM2[] =
("DG % 12 GW1 GG1 PH1 PL1 DL1
VL1 VT1 MH1 ML1 MR1 RB1 PMV1\r\n");

static char PARAM3[] =
("DG % 10 STC PV2 SV2 MV2 DV2
PB2 TI2 TD2 SFA2 SFB2\r\n");

static char PARAM4[] =
("DG % 12 GW2 GG2 PH2 PL2 DL2
VL2 VT2 MH2 ML2 MR2 RB2 PMV2\r\n");

static char PARAM5[] =
("DG % 12 PV1 SV1 MV1 STC OD PB1
TI1 TD1 IP1 TR1 NB1 OS1\r\n");

static char PARAM6[] =
("DG % 14 MI1 PMX1 PMN1 IMX1
IMN1 DMX1 PA1 IA1 DA1 CR1 RT1 LM1 TM1 GMI1\r\n");

static char PARAM7[] =
("DG % 12 PV2 SV2 MV2 STC OD PB2
TI2 TD2 IP2 TR2 NB2 OS2\r\n");

static char PARAM8[] =
("DG % 14 MI2 PMX2 PMN2 IMX2
IMN2 DMX2 PA2 IA2 DA2 CR2 RT2 LM2 TM2 GM2\r\n");

static char PARAM9[] =
("DG % 15 P01 P02 P03 P04 P05 P06
P07 P08 P09 P10 P11 P12 P13 P14 P15\r\n");

static char PARAM10[] =
("DG % 15 P16 P17 P18 P19 P20 P21
P22 P23 P24 P25 P26 P27 P28 P29 P30\r\n");

static char PARAM11[] =
("DG % 15 T01 T02 T03 T04 T05 T06
T07 T08 T09 T10 T11 T12 T13 T14 T15\r\n");

static char PARAM12[] =
("DG % 15 T16 T17 T18 T19 T20 T21
T22 T23 T24 T25 T26 T27 T28 T29 T30\r\n");

static char PARAM13[] =
("DG % 14 X01 X02 X03 X04 X05 Y01
Y02 Y03 DI01 DI02 DI03 DI04 DI05 DI06\r\n");

static char PARAM14[] =
("DG % 06 DO01 DO02 DO03 DO04
DO05 DO06\r\n");

static char PARAM15[] =
("DG % 01 SYS1\r\n");

static char PARAM16_1[] =
("DG % 01 CNT1\r\n");

static char PARAM16_2[] =
("DG % 01 CNT2\r\n");

static char PARAM17[] =
("DG % 10 STM1 SWD1 BD1 BB1 BL1
STM2 SWD2 BD2 BB2 BL2\r\n");

static char PARAM18[] =
("DG % 11 FXO101 FXO102 FXO103
FXO104 FXO105 FXO106 FXO107 FXO108 FXO109 FXO110
FXO111\r\n");

static char PARAM19[] =
("DG % 11 FXO201 FXO202 FXO203
FXO204 FXO205 FXO206 FXO207 FXO208 FXO209 FXO210
FXO211\r\n");

static char PARAM20[] =
("DG % 11 GXI101 GXI102 GXI103
GXI104 GXI105 GXI106 GXI107 GXI108 GXI109 GXI110
GXI111\r\n");

static char PARAM21[] =
("DG % 11 GXO101 GXO102 GXO103
GXO104 GXO105 GXO106 GXO107 GXO108 GXO109 GXO110
GXO111\r\n");
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ในเชิงพาณิชย์ การค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
static char PARAM22[] =
    ("DG % 11 GXI201 GXI202 GXI203
    GXI204 GXI205 GXI206 GXI207 GXI208 GXI209 GXI210
    GXI211\n\n");
```

```
static char PARAM23[] =
    ("DG % 11 GXO201 GXO202 GXO203
    GXO204 GXO205 GXO206 GXO207 GXO208 GXO209 GXO210
    GXO211\n\n");
```

```
static char PARAM24[] =
    ("DG % 10 PGT101 PGT102 PGT103
    PGT104 PGT105 PGT106 PGT107 PGT108 PGT109 PGT110\n\n");
```

```
static char PARAM25[] =
    ("DG % 10 PGO101 PGO102 PGO103
    PGO104 PGO105 PGO106 PGO107 PGO108 PGO109
    PGO110\n\n");
```

```
static char PARAM26[] =
    ("DG % 12 PPB01 PTI01 PTD01 PPB02
    PTI02 PTD02 PPB03 PTI03 PTD03 PPB04 PTI04 PTD04\n\n");
```

```
static char PARAM27[] =
    ("DG % 12 PPB05 PTI05 PTD05 PPB06
    PTI06 PTD06 PPB07 PTI07 PTD07 PPB08 PTI08 PTD08\n\n");
```

```
static char PARAM28[] =
    ("DG % 15 K01 K02 K03 K04 K05 K06
    K07 K08 K09 K10 K11 K12 K13 K14 K15\n\n");
```

```
static char PARAM29[] =
    ("DG % 15 K16 K17 K18 K19 K20 K21
    K22 K23 K24 K25 K26 K27 K28 K29 K30\n\n");
```

```
static char PARAM30[] =
    ("DG % 08 SV1 PV1 MV1 PH1 PL1
    PB1 TI1 TD1\n\n");
```

```
static char PARAM31[] =
    ("DG % 08 SV2 PV2 MV2 PH2 PL2
    PB2 TI2 TD2\n\n");
```

```
switch(a)
    (case 1:for(i=0;i<85;i++)
        data_1[i]=PARAM1[i];
        read_data(1);
        i_1=0;
        for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
            i_2=0;
```

```
read[85]=' ';
if(i_1<10)
    { for(j=0;j<=11;j++)
        getdt[i_1][j]=' ';
        do
            { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
              i_3++;
              i_2++;
              if(read[i_3]=='\r')
                  i_3 = 85;
              }while(read[i_3]!=' ');
            i_1++;
        }
        else i_3=85;
    }
for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM2[i];
read_data(1);
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
    { i_2=0;
      if(i_1<22)
          { for(j=0;j<=11;j++)
              getdt[i_1][j]=' ';
              do
                  { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
                    i_3++;
                    i_2++;
                    if(read[i_3]=='\r')
                        i_3 = 85;
                    }while(read[i_3]!=' ');
                }
            else i_3=85;
            i_1++;
        }
        break;
    case 2:for(i=0;i<85;i++)
        data_1[i]=PARAM3[i];
        read_data(1);
        i_1=0;
        for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
            { i_2=0;
              read[85]=' ';
              if(i_1<10)
                  { for(j=0;j<=11;j++)
                      getdt[i_1][j]=' ';
                      do
                          { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
                            i_3++;
                            i_2++;
                            if(read[i_3]=='\r')
                                i_3 = 85;
                            }while(read[i_3]!=' ');
                        }
                    }
            }
        }
    }
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของกรมส่งเสริมการค้าระหว่างประเทศ กระทรวงพาณิชย์ ใช้เฉพาะเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น ยกเว้นห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารฉบับนี้ที่มีการนำไปใช้


```

    }
    else i_3=85;
    i_1++;
}
break;
case 5:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM9[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
{ i_2=0;
read[85]=' ';
if(i_1<15)
{ for(j=0;j<=11;j++)
    getdt(i_1[j])=' ';
do
{ getdt(i_1[i_2])=read[i_3];
i_3++;
i_2++;
if(read[i_3]=='\r')
i_3 = 85;
}while(read[i_3]!=' ');
i_1++;
}
else i_3=85;
}
for(i=0;i<85;i++)
data_1[i]=PARAM10[i];
read_data(1);
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
{ i_2=0;
if(i_1<30)
{ for(j=0;j<=11;j++)
    getdt(i_1[j])=' ';
do
{ getdt(i_1[i_2])=read[i_3];
i_3++;
i_2++;
if(read[i_3]=='\r')
i_3 = 85;
}while(read[i_3]!=' ');
}
else i_3=85;
i_1++;
}
break;
case 6:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM11[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
{ i_2=0;
read[85]=' ';
if(i_1<14)
{ for(j=0;j<=11;j++)
    getdt(i_1[j])=' ';
do
{ getdt(i_1[i_2])=read[i_3];
i_3++;
i_2++;
if(read[i_3]=='\r')
i_3 = 85;
}while(read[i_3]!=' ');
}
else i_3=85;
i_1++;
}
break;
case 7:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM13[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
{ i_2=0;
read[85]=' ';
if(i_1<15)
{ for(j=0;j<=11;j++)
    getdt(i_1[j])=' ';
do
{ getdt(i_1[i_2])=read[i_3];
i_3++;
i_2++;
if(read[i_3]=='\r')
i_3 = 85;
}while(read[i_3]!=' ');
}
else i_3=85;
i_1++;
}
break;
case 8:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM12[i];
read_data(1);
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
{ i_2=0;
if(i_1<30)
{ for(j=0;j<=11;j++)
    getdt(i_1[j])=' ';
do
{ getdt(i_1[i_2])=read[i_3];
i_3++;
i_2++;
if(read[i_3]=='\r')
i_3 = 85;
}while(read[i_3]!=' ');
}
else i_3=85;
i_1++;
}
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น ยกเว้นผู้ที่มีหน้าที่เปลี่ยนแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารผู้ซึ่งมีสำเนาไปใช้

```

        i_3 = 85;
    }while(read[i_3]!=' ');
    i_1++;
}
else i_3=85;
}
for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM14[i];
read_data(1);
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
{ i_2=0;
  if(i_1<20)
    { for(j=0;j<=11;j++)
      getdt[i_1][j]=' ';
    do
      { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
        i_3++;
        i_2++;
        if(read[i_3]=='\n')
          i_3 = 85;
        }while(read[i_3]!=' ');
      }
    else i_3=85;
    i_1++;
  }
  break;
case 8:for(i=0;i<20;i++)
    data_1[i]=PARAM15[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<45;i_3++)
{ i_2=0;
  read[45]=';';
  for(j=0;j<=11;j++)
    getdt[i_1][j]=' ';
  while(read[i_3]!=';')
  { if(i_1<3)
    getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
    i_3++;
    i_2++;
    if(read[i_3]=='\n')
      i_3 = 45;
    else if((i_2>11)&&(i_3>13))
      read[i_3]=';';
  }
  i_1++;
}
break;
case 9:for(i=0;i<20;i++)
    data_1[i]=PARAM16_1[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<45;i_3++)
{ i_2=0;
  read[45]=';';
  for(j=0;j<=11;j++)
    getdt[i_1][j]=' ';
  while(read[i_3]!=';')
  { if(i_1<3)
    getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
    i_3++;
    i_2++;
    if(read[i_3]=='\n')
      i_3 = 45;
    else if(i_2>11)
      read[i_3]=';';
    { i_3=9;
      read[i_3]=';';
    }
  }
  i_1++;
}
break;
case 10:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM17[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<45;i_3++)
{ i_2=0;
  read[45]=';';
  for(j=0;j<=11;j++)
    getdt[i_1][j]=' ';
  while(read[i_3]!=';')
  { if(i_1<16)
    getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
    i_3++;
    i_2++;
    if((read[i_3]=='\n')||(i_1>29))
      i_3 = 45;
    else if(i_2>11)
      read[i_3]=';';
    else if(i_3>39)
      { i_3=9;
        read[i_3]=';';
      }
  }
  i_1++;
}
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับอาจารย์และบุคลากรในสังกัดเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ทำซ้ำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งยังมีให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM27[i];
read_data(1);
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
    { i_2=0;
    if(i_1<24)
        { for(j=0;j<=11;j++)
            getdt[i_1][j]=' ';
        do
            { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
              i_3++;
              i_2++;
              if(read[i_3]=='\r')
                  i_3 = 85;
            }while(read[i_3]!=' ');
        }
    else i_3=85;
    i_1++;
    }
break;
case 16:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM28[i];
read_data(1);
i_1=0;
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
    { i_2=0;
    read[85]=' ';
    if(i_1<15)
        { for(j=0;j<=11;j++)
            getdt[i_1][j]=' ';
        do
            { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
              i_3++;
              i_2++;
              if(read[i_3]=='\r')
                  i_3 = 85;
            }while(read[i_3]!=' ');
        }
    else i_3=85;
    }
for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM29[i];
read_data(1);
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
    { i_2=0;
    if(i_1<30)
        { for(j=0;j<=11;j++)
            getdt[i_1][j]=' ';
        do
            { getdt[i_1][i_2]=read[i_3];
              i_3++;
              i_2++;
              if(read[i_3]=='\r')
                  i_3 = 85;
            }while(read[i_3]!=' ');
        }
    else i_3=85;
    }
for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM30[i];
read_data(0);
i_1=-1;
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
    { i_1++;
    i_2=0;
    read_1[85]=' ';
    if(i_1<9)
        { for(j=0;j<=5;j++)
            getdt2[i_1][j]=' ';
        do
            { getdt2[i_1][i_2]=read_1
              [i_3];
              i_3++;
              i_2++;
              if(read_1[i_3]=='\r')
                  i_3 = 85;
            }while(read_1[i_3]!=' ');
        }
    else i_3=85;
    }
break;
case 18:for(i=0;i<85;i++)
    data_1[i]=PARAM31[i];
read_data(0);
i_1=-1;
for(i_3=9;i_3<85;i_3++)
    { i_1++;
    i_2=0;
    read_1[85]=' ';
    if(i_1<9)
        { for(j=0;j<=5;j++)
            getdt2[i_1][j]=' ';
        do
            { getdt2[i_1][i_2]=read_1
              [i_3];
              i_3++;
              i_2++;
              if(read_1[i_3]=='\r')
                  i_3 = 85;
            }while(read_1[i_3]!=' ');
        }
    else i_3=85;
    }
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับบริการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมีเหตุใดเปลี่ยนแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้.

```

        }while(read_1[i_3]!=' ');
    }
    else i_3=85;
}
break;
}
}

void read_data(int d8)
{
    int i=0,cou=0,y8=1;
    char ssl[8]="12345678";

    port_init();
    do{if(data_1[i]=='%')
        if(d8==0)
            data_1[i]=ssl[chan];
        else if((type==2)&&((d8==1)||(d8==2)))
            data_1[i]=ssl[s_8-1];
        else if((type!=2)&&((d8==1)||(d8==2)))
            data_1[i]=ssl[s-1];
        sport(data_1[i]);
        i++;
    }while(data_1[i]!='\n');
    sport('\n');
    sport(' ');
    do
    { cou++;
        if(chkprt()&1)
            y8=0;
        else if(cou>4900)
            y8=2;
    }while(y8==1);
    cou=0;
    if(y8==0)
    { i=-1;
        port_init();
        if((d8==1)||(d8==2))
        { do
            { i++;
                read[i]=rport();
            }while(read[i]!='\n');
        }
        else if(d8==0)
        { do
            { i++;
                read_1[i]=rport();
            }while(read_1[i]!='\n');
        }
    }

    { if(d8==0)
        { for(i=0;i<45;i++)
            read_1[i]=' ';
        }
        else
        { for(i=0;i<78;i++)
            read[i]=' ';
        }
    }

    /*****
    *****
    *
    *
    * GRAPHIC [...BAR...]
    *
    *
    *
    *****/
    void Show_Graph()
    {
        setbkcolor(BLACK);
        setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
        bar(0,50,639,479);
        Back_ground();
        Write_scale();
    }

    /*****
    *****/
    void Initial_graph(void)
    {
        int gdriver = DBTRECT,gmode,errorcode;
        initgraph(&gdriver,&gmode,"");
        errorcode = graphresult();
        if(errorcode != grOk)
        {
            printf("Graphics error : %s\n",grapherrormsg(errorcode));
            printf("Press any key to halt : ");
            getch();
            exit(1);
        }
    }

    /*****
    *****/
    void Back_ground()
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

Dia_Block(0,0,639,50,LIGHTCYAN,LIGHTGRAY,DARKGRAY,+);
setcolor(BLUE);
setttextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,0);
outtextxy(110,5,"SYSTEM CONTROL MONITORING");
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(0,50,639,479);
setcolor(LIGHTBLUE);
rectangle(122,55,634,437);
c_1=11;

Dia_Block(0,444,639,479,LIGHTCYAN,LIGHTGRAY,DARKGRA
Y,2);
message2(mess2[4]);
}

/-----/
void Write_scale(void)
{
int i,y;

setcolor(WHITE);
setttextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);
outtextxy(128,125,"PB: .");
outtextxy(128,150,"Ti: .");
outtextxy(128,175,"Td: .");
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(128,325,"SV: . %");
setcolor(YELLOW);
outtextxy(128,350,"PV: . %");
setcolor(LIGHTGREEN);
outtextxy(128,375,"MV: . %");
setcolor(LIGHTMAGENTA);
outtextxy(293,400,"HIGH ALARM: .0 %");
outtextxy(293,420,"LOW ALARM: .0 %");

setcolor(LIGHTGRAY);
setlinestyle(SOLID_LINE,1,1);

line(293,130,293,380);

y = 130;
for(i=0;i<=10;i++)
{
setcolor(WHITE);
line(293,y,294,y);
y += 25;
setlinestyle(SOLID_LINE,1,3);
setcolor(WHITE);
line(293,130,298,130);
line(293,255,298,255);
}

line(293,380,298,380);
}
setlinestyle(SOLID_LINE,1,1);
outtextxy(241,128,"100.0%");
outtextxy(248,251,"50.0%");
outtextxy(255,375,"0.0%");

Arrow_Alarm();
Arrow_Setpoint();

setfillstyle(SOLID_FILL,BLACK);
bar(465,220,583,275);
setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTCYAN);
bar(460,215,578,270);
setcolor(BLACK);
outtextxy(470,225,"STATION : ");
outtextxy(470,255," LOOP : ");
setttextstyle(0,HORIZ_DIR,2);
outtextxy(558,220,menu3[s+1]);
outtextxy(558,250,menu3[l+1]);
setttextstyle(0,0,1);
}

/-----/
void Plot_Bar_Graph()
{
int aa;
aa = (252*vx_8[0][s-1][l-1])/100;
pos_ = 380 - aa;
pos_ = (pos_ > 380) ? 380 : pos_;
pos_ = (pos_ < 128) ? 128 : pos_;

setfillstyle(SOLID_FILL,YELLOW);
bar(343,pos_,393,380);
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(343,128,393,pos_);

if((pos_ < head_arrow_h)||(pos_ > head_arrow_l))
check = 0;
else
{
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(543,90,623,110);
}
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(333,120,342,390);
Arrow_Setpoint();
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
}

```

เอกสารนี้เป็นส่วนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

bar(394,120,413,390);
Arrow_Alarm();
)
/*****/
void Show_Value_Parameter(void)
{
double fraction, integer;
char str_1[3],str_2[3];
int ii,ff;

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(152,360,198,350);
setcolor(YELLOW);
outtextxy(176,350,".");

vx_8[0][s-1][l-1] = (vx_8[0][s-1][l-1] > 100) ? 100 : vx_8[0][s-1][l-1];
vx_8[0][s-1][l-1] = (vx_8[0][s-1][l-1] < 0) ? 0 : vx_8[0][s-1][l-1];

fraction = modf(vx_8[0][s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = fraction*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);
setcolor(YELLOW);

if(ii < 10)
outtextxy(168,350,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
outtextxy(160,350,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
outtextxy(152,350,str_1);
outtextxy(184,350,str_2);

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(152,385,198,375);
setcolor(LIGHTGREEN);
outtextxy(176,375,".");

vn_8[0][s-1][l-1] = (vn_8[0][s-1][l-1] > 100) ? 100 : vn_8[0][s-1][l-1];
vn_8[0][s-1][l-1] = (vn_8[0][s-1][l-1] < 0) ? 0 : vn_8[0][s-1][l-1];

fraction = modf(vn_8[0][s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = fraction*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);
setcolor(LIGHTGREEN);

if(ii < 10)
outtextxy(168,375,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
outtextxy(160,375,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
outtextxy(152,375,str_1);
outtextxy(184,375,str_2);

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(152,335,198,325);
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(176,325,".");

para_8[0][s-1][l-1] = (para_8[0][s-1][l-1] > 100) ? 100 : para_8[0][s-1][l-1];
para_8[0][s-1][l-1] = (para_8[0][s-1][l-1] < 0) ? 0 : para_8[0][s-1][l-1];

fraction = modf(para_8[0][s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = (fraction+0.01)*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);
setcolor(LIGHTRED);

if(ii < 10)
outtextxy(168,325,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
outtextxy(160,325,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
outtextxy(152,325,str_1);
outtextxy(184,325,str_2);

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(389,410,435,400);
setcolor(LIGHTMAGENTA);
outtextxy(413,400,".");

halm8[s-1][l-1] = (halm8[s-1][l-1] > 100) ? 100 : halm8[s-1][l-1];
halm8[s-1][l-1] = (halm8[s-1][l-1] < (para_8[0][s-1][l-1])) ? para_8[0][s-1][l-1] : halm8[s-1][l-1];

fraction = modf(halm8[s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = (fraction+0.01)*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);
setcolor(LIGHTMAGENTA);

if(ii < 10)
outtextxy(405,400,str_1);

```

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
    outtextxy(397,400,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
    outtextxy(389,400,str_1);
outtextxy(421,400,str_2);

```

```

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(389,430,435,420);
setcolor(LIGHTMAGENTA);
outtextxy(413,420,".");

```

```

lalm8[s-1][l-1] = (lalm8[s-1][l-1] < 0) ? 0 : lalm8[s-1][l-1];
lalm8[s-1][l-1] = (lalm8[s-1][l-1] > (para_8[0][s-1][l-1])) ? para_8
[0][s-1][l-1] : lalm8[s-1][l-1];

```

```

fraction = modf(lalm8[s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = (fraction+0.01)*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);
setcolor(LIGHTMAGENTA);

```

```
if(ii < 10)
```

```

outtextxy(405,420,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
    outtextxy(397,420,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
    outtextxy(389,420,str_1);
outtextxy(421,420,str_2);

```

```

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(152,135,208,125);
setcolor(WHITE);
outtextxy(184,125,".");

```

```

fraction = modf(para_8[1][s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = (fraction+0.01)*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);
setcolor(WHITE);

```

```
if(ii < 10)
```

```

outtextxy(176,125,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
    outtextxy(168,125,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii < 1000))
    outtextxy(160,125,str_1);
else if(ii >= 1000)
    outtextxy(152,125,str_1);
outtextxy(192,125,str_2);

```

```

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(152,160,208,150);
setcolor(WHITE);
outtextxy(184,150,".");

```

```

fraction = modf(para_8[2][s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = (fraction+0.01)*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);

```

```
if(ii < 10)
```

```

outtextxy(176,150,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
    outtextxy(168,150,str_1);
else if(ii >= 1000)
    outtextxy(152,150,str_1);
outtextxy(192,150,str_2);

```

```

setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(152,185,208,175);
setcolor(WHITE);
outtextxy(184,175,".");

```

```

fraction = modf(para_8[3][s-1][l-1], &integer);
ii = integer;
ff = (fraction+0.01)*10;
itoa(ii,str_1,10);
itoa(ff,str_2,10);

```

```
if(ii < 10)
```

```

outtextxy(176,175,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
    outtextxy(168,175,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii < 1000))
    outtextxy(160,175,str_1);
else if(ii >= 1000)
    outtextxy(152,175,str_1);
outtextxy(192,175,str_2);
}

```

```
/*-----*/
```

```
void Arrow_Alarm(void)
```

```
{
    int k,c1,c2,c3,c4,c,bb;
```

```
    halm8[s-1][l-1] = (halm8[s-1][l-1] <= (para_8[0][s-1][l-1])) ?
```

```
    para_8[0][s-1][l-1] : halm8[s-1][l-1];
```

```
    halm8[s-1][l-1] = (halm8[s-1][l-1] > 100) ? 100 : halm8[s-1][l-1];
```

```

bb = (252*hlam8[s-1][l-1])/100;
head_arrow_h = 380 - bb;

setcolor(LIGHTMAGENTA);
for(k = 1;k <= 5;k++)
{
    putpixel(393+k,(head_arrow_h+1)-k,13);
    putpixel(393+k,(head_arrow_h-1)+k,13);
}
for(c = 0;c <= 10;c++)
    putpixel(399,(head_arrow_h+1)-k+c,13);
for(c1 = 0;c1 <= 7;c1++)
    putpixel(398,(head_arrow_h+2)-k+c1,13);
for(c2 = 0;c2 <= 4;c2++)
    putpixel(397,(head_arrow_h+4)-k+c2,13);
for(c3 = 0;c3 <= 2;c3++)
    putpixel(396,(head_arrow_h+5)-k+c3,13);
for(c4 = 0;c4 <= 1;c4++)
    putpixel(395,(head_arrow_h+6)-k+c4,13);

hlam8[s-1][l-1] = (hlam8[s-1][l-1] >= (para_8[0][s-1][l-1])) ? para_8
[0][s-1][l-1] : lalm8[s-1][l-1];
lalm8[s-1][l-1] = (hlam8[s-1][l-1] < 0) ? 0 : lalm8[s-1][l-1];

bb = (252*lalm8[s-1][l-1])/100;
head_arrow_l = 380 - bb;

setcolor(LIGHTMAGENTA);
for(k = 1;k <= 5;k++)
{
    putpixel(393+k,(head_arrow_l+1)-k,13);
    putpixel(393+k,(head_arrow_l-1)+k,13);
}
for(c = 0;c <= 10;c++)
    putpixel(399,(head_arrow_l+1)-k+c,13);
for(c1 = 0;c1 <= 7;c1++)
    putpixel(398,(head_arrow_l+2)-k+c1,13);
for(c2 = 0;c2 <= 4;c2++)
    putpixel(397,(head_arrow_l+4)-k+c2,13);
for(c3 = 0;c3 <= 2;c3++)
    putpixel(396,(head_arrow_l+5)-k+c3,13);
for(c4 = 0;c4 <= 1;c4++)
    putpixel(395,(head_arrow_l+6)-k+c4,13);
}

/*****
void Arrow_Setpoint(void)
{
    int j,c,c1,c2,c3,c4,ss,head_arrow_s;
    para_8[0][s-1][l-1] = (para_8[0][s-1][l-1]>100) ? 100 : para_8[0][s-
1][l-1];
    para_8[0][s-1][l-1] = (para_8[0][s-1][l-1]<0) ? 0 : para_8[0][s-1][l-
1];
    ss = (252*para_8[0][s-1][l-1])/100;
    head_arrow_s = 380 - ss;
    setcolor(LIGHTRED);
    for(j = 1;j <= 5;j++)
    {
        putpixel(342-j,(head_arrow_s+1)-j,12);
        putpixel(342-j,(head_arrow_s-1)+j,12);
    }
    for(c = 0;c <= 1;c++)
        putpixel(340,(head_arrow_s+6)-j+c,12);
    for(c1 = 0;c1 <= 2;c1++)
        putpixel(339,(head_arrow_s+5)-j+c1,12);
    for(c2 = 0;c2 <= 4;c2++)
        putpixel(338,(head_arrow_s+4)-j+c2,12);
    for(c3 = 0;c3 <= 7;c3++)
        putpixel(337,(head_arrow_s+2)-j+c3,12);
    for(c4 = 0;c4 <= 10;c4++)
        putpixel(336,(head_arrow_s+1)-j+c4,12);
}

void Show_Text_Alarm(void)
{
    settextstyle(0,0,1);
    if(check == 0)
    {
        if(pos_ > head_arrow_l)
        {
            setcolor(LIGHTMAGENTA);
            outtextxy(543,100,"LOW ALARM");
            check = 1;
        }
        if(pos_ < head_arrow_h)
        {
            setcolor(LIGHTMAGENTA);
            outtextxy(543,100,"HIGH ALARM");
            check = 1;
        }
    }
    else
    {
        setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
        bar(543,90,623,110);
        check = 1;
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่เผยแพร่ขึ้นสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

/*****
*****
*
*
* GRAPHIC [...TREND...]
*
*
*****
*****/

void Trend_Graph(void)
{
  setbkcolor(BLACK);
  setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
  bar(0,50,639,479);
  Back_Ground_Trend();
  Table_Scale();
  Percentage_Scale();
}

/*****
*****/
void Back_Ground_Trend(void)
{
  Dia_Block(0,0,639,50,LIGHTGREEN,WHITE,GREEN,4);
  setcolor(BLUE);
  settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,0);
  setusercharsize(1,1,1,1);
  outtextxy(190,5,"TREND MONITORING");
  setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
  bar(0,50,639,479);
  setcolor(LIGHTBLUE);
  rectangle(122,55,634,437);
  c_1=10;
  Dia_Block(0,444,639,479,LIGHTGREEN,WHITE,GREEN,2);
  message2(mess2[4]);

  setcolor(YELLOW);
  outtextxy(200,65,"STATION : ");
  outtextxy(350,65,"LOOP : ");
  settextstyle(0,HORIZ_DIR,2);
  outtextxy(279,60,menu3[s+1]);
  outtextxy(405,60,menu3[l+1]);
  settextstyle(0,0,1);
}

/*****
*****/
void Table_Scale(void)
{
  int i,j,x,y;
  setcolor(LIGHTGRAY);
  rectangle(158,80,528,400);
  setfillstyle(SOLID_FILL,BLACK);
  bar(159,81,627,399);
  setcolor(BLUE);
  for(y=368;y>=80;y-=32)
  {
    for(i=2;i<=470;i+=2)
      putpixel(158+i,y,LIGHTGRAY);
  }
  for(x=205;x<=628;x+=47)
  {
    for(j=2;j<=320;j+=2)
      putpixel(x,400-j,LIGHTGRAY);
  }
}

/*****
*****/
void Percentage_Scale(void)
{
  setcolor(WHITE);
  settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);
  outtextxy(125,77,"100%");
  outtextxy(133,109,"90%");
  outtextxy(133,141,"80%");
  outtextxy(133,173,"70%");
  outtextxy(133,205,"60%");
  outtextxy(133,237,"50%");
  outtextxy(133,269,"40%");
  outtextxy(133,301,"30%");
  outtextxy(133,333,"20%");
  outtextxy(133,365,"10%");
  outtextxy(141,397,"0%");

  outtextxy(158,405,"PB : . %");
  outtextxy(158,425,"Ti : . %");
  outtextxy(254,405,"Td : . %");
  setcolor(LIGHTRED);
  outtextxy(254,425,"SV : . % %");
  setcolor(YELLOW);
  outtextxy(366,405,"PV : . % %");
  setcolor(LIGHTGREEN);
  outtextxy(366,425,"MV : . % %");
  setcolor(LIGHTMAGENTA);
  outtextxy(470,405,"HIGH ALARM : . 0 % %");
  outtextxy(470,425,"LOW ALARM : . 0 % %");
}

/*****
*****/
void Plot_Trend_Graph(void)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาของนักศึกษาใหม่ทุกคนให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
int p, m, w,color;
```

```
if(t_chk == 1)
```

```
{
```

```
    x_t = 159;
```

```
    for(w=0;w<=iii-1;w++)
```

```
    {
```

```
        oppv=pos_pv;
```

```
        p = (320*vx_t[w][s-1][l-1])/100;
```

```
        pos_pv = 400 - p;
```

```
        opmv=pos_mv;
```

```
        m = (320*vn_t[w][s-1][l-1])/100;
```

```
        pos_mv = 400 - m;
```

```
        pos_pv = (pos_pv < 80) ? 80 : pos_pv;
```

```
        pos_pv = (pos_pv > 400) ? 400 : pos_pv;
```

```
        pos_mv = (pos_mv > 400) ? 400 : pos_mv;
```

```
        pos_mv = (pos_mv < 80) ? 80 : pos_mv;
```

```
        color=getcolor();
```

```
        setcolor(LIGHTGREEN);
```

```
        line(x_t-1,opmv,x_t,pos_mv);
```

```
        setcolor(YELLOW);
```

```
        line(x_t-1,oppv,x_t,pos_pv);
```

```
        setcolor(color);
```

```
        x_t+=2;
```

```
    }x_t -= 2;
```

```
}t_chk = 0;
```

```
oppv=pos_pv;
```

```
p = (320*vx_8[s-1][l-1])/100;
```

```
pos_pv = 400 - p;
```

```
opmv=pos_mv;
```

```
m = (320*vn_8[s-1][l-1])/100;
```

```
pos_mv = 400 - m;
```

```
pos_pv = (pos_pv > 400) ? 400 : pos_pv;
```

```
pos_pv = (pos_pv < 80) ? 80 : pos_pv;
```

```
pos_mv = (pos_mv > 400) ? 400 : pos_mv;
```

```
pos_mv = (pos_mv < 80) ? 80 : pos_mv;
```

```
color=getcolor();
```

```
setcolor(LIGHTGREEN);
```

```
line(x_t-1,opmv,x_t,pos_mv);
```

```
setcolor(YELLOW);
```

```
line(x_t-1,oppv,x_t,pos_pv);
```

```
setcolor(color);
```

```
x_t+=2;
```

```
if(x_t>=628)
```

```
{
```

```
    setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
```

```
    bar(158,80,628,400);
```

```
    Table_Scale();
```

```
    x_t = 159;
```

```
}
```

```
halm8[s-1][l-1] = (halm8[s-1][l-1] <= (para_8[s-1][l-1])) ?
```

```
para_8[s-1][l-1] : halm8[s-1][l-1];
```

```
halm8[s-1][l-1] = (halm8[s-1][l-1] > 100) ? 100 : halm8[s-1][l-1];
```

```
hl = (320*halm8[s-1][l-1])/100;
```

```
hl = 400 - hl;
```

```
lalm8[s-1][l-1] = (lalm8[s-1][l-1] >= (para_8[s-1][l-1])) ?
```

```
para_8[s-1][l-1] : lalm8[s-1][l-1];
```

```
lalm8[s-1][l-1] = (lalm8[s-1][l-1] < 0) ? 0 : lalm8[s-1][l-1];
```

```
ll = (320*lalm8[s-1][l-1])/100;
```

```
ll = 400 - ll;
```

```
if((pos_pv < hl) || (pos_mv > ll))
```

```
check_t = 0;
```

```
else
```

```
{  
    setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);  
    bar(543,69,623,79);  
}
```

```
void Show_Value_Para_Trend(void)
```

```
{
```

```
    double fraction, integer;
```

```
    char str_1[3],str_2[3];
```

```
    int ii,ff;
```

```
    setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
```

```
    bar(398,415,440,405);
```

```
    setcolor(YELLOW);
```

```
    settxtstyle(0,0,1);
```

```
    outtextxy(422,405,"");
```

```
vx_8[s-1][l-1] = (vx_8[s-1][l-1] > 100) ? 100 : vx_8[s-1][l-1];
```

```
vx_8[s-1][l-1] = (vx_8[s-1][l-1] < 0) ? 0 : vx_8[s-1][l-1];
```

```
fraction = modf(vx_8[s-1][l-1], &integer);
```

```
ii = integer;
```

```
ff = fraction*10;
```

```
ittoa(ii,str_1,10);
ittoa(ff,str_2,10);
setcolor(YELLOW);
```

```
if(ii < 10)
  outtextxy(414,405,str_1);
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
  outtextxy(406,405,str_1);
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
  outtextxy(398,405,str_1);
outtextxy(430,405,str_2);
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(398,435,440,425);
setcolor(LIGHTGREEN);
outtextxy(422,425,".");
```

```
vn_8[0][s-1][l-1] = (vn_8[0][s-1][l-1] > 100) ? 100 : vn_8[0][s-1][l-1];
```

```
vn_8[0][s-1][l-1] = (vn_8[0][s-1][l-1] < 0) ? 0 : vn_8[0][s-1][l-1];
```

```
fraction = modf(vn_8[0][s-1][l-1], &integer);
```

```
ii = integer;
```

```
ff = fraction*10;
```

```
ittoa(ii,str_1,10);
```

```
ittoa(ff,str_2,10);
```

```
setcolor(LIGHTGREEN);
```

```
if(ii < 10)
```

```
  outtextxy(414,425,str_1);
```

```
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
```

```
  outtextxy(406,425,str_1);
```

```
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
```

```
  outtextxy(398,425,str_1);
```

```
outtextxy(430,425,str_2);
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
```

```
bar(190,415,236,405);
```

```
setcolor(WHITE);
```

```
outtextxy(222,405,".");
```

```
fraction = modf(para_8[1][s-1][l-1], &integer);
```

```
ii = integer;
```

```
ff = (fraction+0.01)*10;
```

```
ittoa(ii,str_1,10);
```

```
ittoa(ff,str_2,10);
```

```
setcolor(WHITE);
```

```
if(ii < 10)
```

```
  outtextxy(214,405,str_1);
```

```
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
```

```
  outtextxy(206,405,str_1);
```

```
else if((ii >= 100)&&(ii > 0))
```

```
  outtextxy(190,405,str_1);
```

```
outtextxy(230,405,str_2);
```

```
outtextxy(206,405,str_1);
```

```
else if((ii >= 100)&&(ii < 1000))
```

```
  outtextxy(198,405,str_1);
```

```
else if(ii >= 1000)
```

```
  outtextxy(190,405,str_1);
```

```
outtextxy(230,405,str_2);
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
```

```
bar(190,435,236,425);
```

```
setcolor(WHITE);
```

```
outtextxy(222,425,".");
```

```
fraction = modf(para_8[2][s-1][l-1], &integer);
```

```
ii = integer;
```

```
ff = (fraction+0.01)*10;
```

```
ittoa(ii,str_1,10);
```

```
ittoa(ff,str_2,10);
```

```
if(ii < 10)
```

```
  outtextxy(214,425,str_1);
```

```
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
```

```
  outtextxy(206,425,str_1);
```

```
else if((ii >= 100)&&(ii < 1000))
```

```
  outtextxy(198,425,str_1);
```

```
else if(ii >= 1000)
```

```
  outtextxy(190,425,str_1);
```

```
outtextxy(230,425,str_2);
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
```

```
bar(286,415,332,405);
```

```
setcolor(WHITE);
```

```
outtextxy(318,405,".");
```

```
fraction = modf(para_8[3][s-1][l-1], &integer);
```

```
ii = integer;
```

```
ff = (fraction+0.01)*10;
```

```
ittoa(ii,str_1,10);
```

```
ittoa(ff,str_2,10);
```

```
if(ii < 10)
```

```
  outtextxy(310,405,str_1);
```

```
else if((ii >= 10)&&(ii < 100))
```

```
  outtextxy(302,405,str_1);
```

```
else if((ii >= 100)&&(ii < 1000))
```

```
  outtextxy(294,405,str_1);
```

```
else if(ii >= 1000)
```

```
  outtextxy(286,405,str_1);
```

```
outtextxy(326,405,str_2);
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
```

```
bar(286,435,332,425);
```



```

outtextxy(129,406,"HA");
outtextxy(129,418,"LA");

setcolor(YELLOW);
outtextxy(170,338,"STA1");
outtextxy(230,338,"STA2");
outtextxy(290,338,"STA3");
outtextxy(350,338,"STA4");
outtextxy(410,338,"STA5");
outtextxy(470,338,"STA6");
outtextxy(530,338,"STA7");
outtextxy(590,338,"STA8");

setcolor(YELLOW);
rectangle(147,352,625,431);

```

```

for(i=0;i<=7;i++)
{
for(j=0;j<=5;j++)
{
if(j<4)
{
para_8[0][i][sl[i]] = (para_8[0][i][sl[i]] > 100) ? 100 : para_8
[0][i][sl[i]];
para_8[0][i][sl[i]] = (para_8[0][i][sl[i]] < 0) ? 0 : para_8[0][i
[sl[i]];
fraction[j][i] = modf(para_8[j][i][sl[i]], &integer[j][i]);
ii[j][i] = integer[j][i];
ff[j][i] = (fraction[j][i]+0.01)*10;
itoa(ii[j][i],str1[j][i],10);
itoa(ff[j][i],str2[j][i],10);
}
else if(j==4)
{
halm8[i][sl[i]] = (halm8[i][sl[i]] <= para_8[0][i][sl[i]]) ? para_8
[0][i][sl[i]] : halm8[i][sl[i]];
halm8[i][sl[i]] = (halm8[i][sl[i]] > 100) ? 100 : halm8[i][sl[i]];
itoa(halm8[i][sl[i]],str1[j][i],10);
}
}
else if(j==5)
{
lalm8[i][sl[i]] = (lalm8[i][sl[i]] >= para_8[0][i][sl[i]]) ? para_8
[0][i][sl[i]] : lalm8[i][sl[i]];
lalm8[i][sl[i]] = (lalm8[i][sl[i]] < 0) ? 0 : lalm8[i][sl[i]];
itoa(lalm8[i][sl[i]],str1[j][i],10);
}
}
}
}

```

```
for(i=0,k=0;i<=7,k<=420;i++,k+=60)
```

```
for(j=0;j<=5;j++)
```

```

{
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(183+k,358,".");
setcolor(WHITE);
outtextxy(183+k,370,".");
outtextxy(183+k,382,".");
outtextxy(183+k,394,".");
setcolor(LIGHTMAGENTA);
outtextxy(183+k,406,".0");
outtextxy(183+k,418,".0");

if(j<=0) setcolor(LIGHTRED);
else if(j<4 && j!=0) setcolor(WHITE);
else if(j==4) setcolor(LIGHTMAGENTA);

if(j<4)
{
if(ii[j][i] < 10)
outtextxy(176+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if((ii[j][i] >= 10)&&(ii[j][i] < 100))
outtextxy(168+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if((ii[j][i] >= 100)&&(ii[j][i] < 1000))
outtextxy(160+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if(ii[j][i] >= 1000)
outtextxy(152+k,358+(j*12),str1[j][i]);
}
else if(j==4)
{
if(halm8[i][sl[i]] < 10)
outtextxy(176+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if(halm8[i][sl[i]]>=10 && halm8[i][sl[i]]<100)
outtextxy(168+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if(halm8[i][sl[i]]>=100 && halm8[i][sl[i]]>0)
outtextxy(160+k,358+(j*12),str1[j][i]);
}
else if(j==5)
{
if(lalm8[i][sl[i]] < 10)
outtextxy(176+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if(lalm8[i][sl[i]]>=10 && lalm8[i][sl[i]]<100)
outtextxy(168+k,358+(j*12),str1[j][i]);
else if(lalm8[i][sl[i]]>=100 && lalm8[i][sl[i]]>0)
outtextxy(160+k,358+(j*12),str1[j][i]);
}
}
}
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void Dia_Block(x1,y1,x2,y2,for_c,blk_c,sha_d,width_1)
int x1,y1,x2,y2;
int for_c,blk_c;
char width_1;
{
int a;
setfillstyle(SOLID_FILL,for_c);
bar(x1,y1,x2,y2);
setcolor(blk_c);
for(a=0;a<=width_1;a++)
{
line(x1+a,y1+a,x2-a,y1+a);
line(x1+a,y1+a,x1+a,y2-a);
}
setcolor(sha_d);
for(a=0;a<=width_1;a++)
{
line(x2-a,y1+a,x2-a,y2-a);
line(x1+a,y2-a,x2-a,y2-a);
}
}

```

```

void Plot_Bar_8_Ch(int _ch)
{
int aa,bb,posi;

aa = (88*vx_8[0][_ch][si[chan]])/100;

if(_ch < 4)
{
posi_pv8 = 163 - aa;
posi_pv8 = (posi_pv8 > 163) ? 162 : posi_pv8;
posi_pv8 = (posi_pv8 < 75) ? 75 : posi_pv8;

setfillstyle(SOLID_FILL,YELLOW);
bar(140+(_ch*140),posi_pv8,160+(_ch*140),163);
setfillstyle(SOLID_FILL,BLACK);
bar(140+(_ch*140),75,160+(_ch*140),posi_pv8);

if((posi_pv8 < halm_up8[_ch][si[chan]])||(posi_pv8 > lalm_up8
[_ch][si[chan]]))
check_8 = 0;
else
{
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(192+(_ch*140),61,208+(_ch*140),69);
}
}
}

```

if(_ch >= 4)

เอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

posi_pv8 = 308 - aa;
posi_pv8 = (posi_pv8 > 308) ? 307 : posi_pv8;
posi_pv8 = (posi_pv8 < 220) ? 220 : posi_pv8;

setfillstyle(SOLID_FILL,YELLOW);
bar(140+((_ch-4)*140),posi_pv8,160+((_ch-4)*140),308);
setfillstyle(SOLID_FILL,BLACK);
bar(140+((_ch-4)*140),220,160+((_ch-4)*140),posi_pv8);

if((posi_pv8 < halm_lo8[_ch-4][si[chan]])||(posi_pv8 > lalm_lo8
[_ch-4][si[chan]]))
check_8 = 0;
else
{
setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
bar(192+((_ch-4)*140),206,208+((_ch-4)*140),214);
}
}

```

bb = (88*vn_8[0][_ch][si[chan]])/100;

if(_ch < 4)

```

{
posi = 163 - bb;
posi = (posi > 163) ? 162 : posi;
posi = (posi < 75) ? 75 : posi;

setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGREEN);
bar(170+(_ch*140),posi,175+(_ch*140),163);
setfillstyle(SOLID_FILL,BLACK);
bar(170+(_ch*140),75,175+(_ch*140),posi);
}
}

```

if(_ch >= 4)

```

{
posi = 308 - bb;
posi = (posi > 308) ? 307 : posi;
posi = (posi < 220) ? 220 : posi;

setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGREEN);
bar(170+((_ch-4)*140),posi,175+((_ch-4)*140),308);
setfillstyle(SOLID_FILL,BLACK);
bar(170+((_ch-4)*140),220,175+((_ch-4)*140),posi);
}
}

```

void PV_MV_8_Ch(int _ch)

```

{
char str[2];
int i,c;

```



```

    { for(chan=7;chan>=1;chan-=2)
      { for(lp=0;lp<=1;lp++)
        { control(lp);
          if(chan==7 && lp==0)
            Show_Value_8ch();
          delay(100);
          Plot_Bar_8_Ch(chan);
          Show_Text_Alm_8ch(chan);
          PV_MV_8_Ch(chan);
          p_p = 1;
        }
      }
    p_p = 1;
  }
} while(e!=1);
}
menu_0();
}

/*****/
void Page1()
{
  char msg[]={"SYSTEM CONTROL MONITORING"};
  Dia_Block(0,0,639,50,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
  setfillstyle(SOLID_FILL,BLUE);
  bar(117,50,639,479);
  setcolor(LIGHTBLUE);
  rectangle(121,55,634,437);
  setcolor(DARKGRAY);
  rectangle(120,56,633,438);
  c_1=7;
  Dia_Block(0,444,639,479,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,2);
  graphic2();
  settextstyle(1,0,4);
  setcolor(YELLOW);
  settextjustify(1,1);
  outtextxy(319,21,msg);
  outtextxy(320,20,msg);
  outtextxy(321,19,msg);
  outhai(237,216,2,"การแสดงผลของตัวควบคุม");
  outhai(285,266,2,"ช่วยคอมพิวเตอร์");
  outhai(238,215,2,"การแสดงผลของตัวควบคุม");
  outhai(286,265,2,"ช่วยคอมพิวเตอร์");
  outhai(239,214,2,"การแสดงผลของตัวควบคุม");
  outhai(287,264,2,"ช่วยคอมพิวเตอร์");
  setcolor(LIGHTRED);
  outtextxy(318,22,msg);
  outhai(236,217,2,"การแสดงผลของตัวควบคุม");
  outhai(284,267,2,"ช่วยคอมพิวเตอร์");
}

settextjustify(0,2);
menu_0();
}

/*****/
void graphic2()
{
  int i,l1,m,n3,o,q,r,s;
  for(i=0;i<8;i++)
  { lp8stat[i]=0;
    sl[i]=0;
    oldkey[i]=1;
    rcas[i]=0;
    tcas[i]=0;
  }
}

/*****/
void menu1()
{
  int key;
  setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
  bar(0,52,116,442);
  Dia_Block(0,52,116,216,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
  setcolor(LIGHTRED);
  rectangle(6,58,110,210);
  rectangle(8,60,108,208);
  Dia_Block(2,220,114,273,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
  Dia_Block(2,275,114,328,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
  Dia_Block(2,330,114,383,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
  Dia_Block(2,385,114,438,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
  settextstyle(1,0,4);
  setusercharsize(3,4,4,3);
  setcolor(DARKGRAY);
  outtextxy(8,276,menu0[0]);
  outtextxy(2,331,menu0[1]);
  settextstyle(1,0,4);
  setusercharsize(1,1,4,3);
  outtextxy(22,68,"MAIN");
  outtextxy(16,127,"MENU");
  outtextxy(10,386,menu0[2]);
  outtextxy(12,221,menu0[3]);
  settextstyle(0,0,1);
}

/*****/
void menu_0()
{
  int key;

```

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม้วารณใด ๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
bar(0,52,116,442);
Dia_Block(0,52,116,216,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
setcolor(LIGHTRED);
rectangle(6,58,110,210);
rectangle(8,60,108,208);
Dia_Block(2,385,114,438,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
message2(mess0[3]);
if(display==0)
{ Dia_Block(2,330,114,383,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2)
;
Dia_Block(2,220,114,273,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4)
;
Dia_Block(2,275,114,328,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4)
;
settextstyle(1,0,4);
setusercharsize(3,4,4,3);
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(2,331,menu0[1]);
setcolor(DARKGRAY);
outtextxy(8,276,menu0[0]);
setusercharsize(1,1,4,3);
outtextxy(12,221,menu0[3]);
message1(mess0[1]);
key_count=3;
}
else if(display==1)
{ Dia_Block(2,220,114,273,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2)
;
Dia_Block(2,275,114,328,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4)
;
Dia_Block(2,330,114,383,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4)
;
settextstyle(1,0,4);
setusercharsize(3,4,4,3);
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(2,331,menu0[1]);
outtextxy(8,276,menu0[0]);
setusercharsize(1,1,4,3);
outtextxy(12,221,menu0[3]);
message1(mess0[4]);
key_count=1;
}
settextstyle(1,0,4);
setusercharsize(1,1,4,3);
setcolor(LIGHTBLUE);
outtextxy(22,68,"MAIN");
outtextxy(16,127,"MENU");
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(10,386,menu0[2]);
}

for(;;)
{ key=bioskey(0);
switch(key)
{ case UPKEY : oidkey[0]=key_count;
key_count--;
if(display==1 &&
key_count<1)
key_count=4;
else if(display==0 &&
key_count<3)
key_count=4;
if(key_count==1)
{ push(55,165,53,2,114,0);
settextstyle(1,0,4);
setusercharsize(1,1,4,3);
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(14,223,menu0
[3]);
setusercharsize(3,4,4,3);
outtextxy(8,276,menu0[0])
;
message1(mess0[4]);
}
else if(key_count==2)
{ push(55,165,53,2,114,0);
settextstyle(1,0,4);
setusercharsize(3,4,4,3);
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(2,331,menu0[1])
;
outtextxy(10,278,menu0
[0]);
message1(mess0[0]);
}
else if(key_count==3)
{ push(55,165,53,2,114,0);
settextstyle(1,0,4);
setcolor(LIGHTRED);
setusercharsize(1,1,4,3);
outtextxy(10,386,menu0
[2]);
setusercharsize(3,4,4,3);
outtextxy(4,333,menu0[1])
;
message1(mess0[1]);
}
else if(key_count==4)
{ push(55,165,53,2,114,0);
settextstyle(1,0,4);
setcolor(LIGHTRED);
setusercharsize(1,1,4,3);
}
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้แก้ไขหรือเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตจากเจ้าของลิขสิทธิ์ หากมีข้อผิดพลาดประการใด ขออภัยและสงวนสิทธิ์ไว้


```

int x=0;

x=(oldkey[i]*a1)+a2;
Dia_Block(a4,x,a5,x+a3,7,15,8,4);
x=(key_count*a1)+a2;
Dia_Block(a4,x,a5,x+a3,7,8,15,2);
}

/*****/
void pushst(int a1,int a2,int a3,char i,char u)
{
int x=0;

if(u==0)
{ x=(oldkey[i]*a1)+a2;
Dia_Block(6,x,56,x+a3,7,15,8,4);
x=(key_count*a1)+a2;
Dia_Block(6,x,56,x+a3,7,8,15,2);
}
else if(u==1)
{ x=(oldkey[i]*a1)+a2;
Dia_Block(60,x,110,x+a3,7,15,8,4);
x=(key_count*a1)+a2;
Dia_Block(60,x,110,x+a3,7,8,15,2);
}
else if(u==2)
{ x=(key_count*a1)+a2;
Dia_Block(6,x,56,x+a3,7,15,8,4);
Dia_Block(60,x,110,x+a3,7,8,15,2);
}
else if(u==3)
{ x=(key_count*a1)+a2;
Dia_Block(60,x,110,x+a3,7,15,8,4);
Dia_Block(6,x,56,x+a3,7,8,15,2);
}
ss();
}

/*****/
void ss()
{
int y=0,z=0;

settextstyle(1,0,2);
setusercharsize(1,1,1,2);
for(y=0;y<4;y++)
{ setcolor(1);
z=(32*y)+143;
outtextxy(25,z,menu3[y+2]);
outtextxy(78,z,menu3[y-6]);
}

}

}

/*****/
void message1(char *n)
{ setfillstyle(SOLID_FILL,c_1);
bar(6,448,635,464);
settextstyle(0,0,1);
setcolor(BLACK);
outtextxy(10,455,n);
}

/*****/
void message2(char *m)
{
setfillstyle(SOLID_FILL,c_1);
bar(6,464,635,475);
settextstyle(0,0,1);
setcolor(LIGHTRED);
outtextxy(10,465,m);
}

/*****/
void menu_2()
{
int key,x,y;
setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
bar(0,52,116,442);
Dia_Block(0,52,116,216,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
setcolor(LIGHTRED);
rectangle(6,58,110,210);
rectangle(8,60,108,208);
Dia_Block(2,220,114,290,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2);
Dia_Block(2,294,114,364,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
Dia_Block(2,368,114,438,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
settextstyle(1,0,4);
setusercharsize(1,1,5,3);
setcolor(5);
outtextxy(16,127,"MENU");
setusercharsize(3,4,5,3);
outtextxy(14,68,"DISPLAY");
setcolor(1);
settextstyle(1,0,2);
setusercharsize(1,2,1,1);
outtextxy(4,221,menu2[0]);
outtextxy(9,245,menu2[1]);
outtextxy(4,294,menu2[0]);
outtextxy(8,318,menu2[2]);
outtextxy(9,393,menu2[1]);
setusercharsize(9,20,1,1);
outtextxy(4,369,menu2[3]);
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษานานาชาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

setcolor(1);
settextstyle(1,0,2);
setusercharsize(1,2,1,1);
outtextxy(4,294,menu2[0]);
;
;
outtextxy(8,318,menu2[2]);
;
;
outtextxy(9,393,menu2[1]);
;
;
setusercharsize(9,20,1,1);
outtextxy(4,369,menu2[3]);
;
;
message1(mess2[2]);
message2(mess2[3]);
}
break;
case ENTER : if(display==0)
display=1;
if(key_count==1)
{ type=0;
menu_3();
}
else if(key_count==2)
{ type=2;
menu_4(1);
select(1);
}
else if(key_count==3)
{ type=1;
menu_3();
}
break;
case ESC : menu_0();
break;
default : error_beep();
break;
}
}
}
/*****/
void menu_3()
{
int i,x=0;

setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
bar(0,52,116,442);
Dia_Block(0,52,116,132,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
Dia_Block(0,270,116,350,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
Dia_Block(0,411,38,441,LIGHTGREEN,WHITE,DARKGRAY,4);
Dia_Block(40,411,116,441,YELLOW,WHITE,DARKGRAY,4);

setcolor(LIGHTRED);
rectangle(6,58,110,126);
rectangle(8,60,108,124);
rectangle(6,276,110,344);
rectangle(8,278,108,342);
rectangle(6,417,32,435);
rectangle(46,417,110,435);
for(i=0;i<4;i++)
{ x=(32*i)+137;
Dia_Block(6,x,56,x+30,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
Dia_Block(60,x,110,x+30,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
}
Dia_Block(4,355,112,380,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
Dia_Block(4,382,112,407,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
message1(mess3[1]);
message2(mess3[0]);
setcolor(5);
settextstyle(1,0,2);
setusercharsize(3,4,1,1);
outtextxy(22,58,"SELECT");
outtextxy(16,87,"STATION");
outtextxy(22,276,"SELECT");
outtextxy(34,305,"LOOP");
setusercharsize(1,1,1,2);
for(i=0;i<4;i++)
{ setcolor(1);
x=(32*i)+143;
outtextxy(25,x,menu3[i+2]);
outtextxy(78,x,menu3[i+6]);
}
settextstyle(0,0,1);
setcolor(BLACK);
outtextxy(38,365,menu3[0]);
outtextxy(38,392,menu3[1]);
outtextxy(12,423,"OK");
outtextxy(56,423,"CANCEL");
if(s<5)
{ key_count=s;
key_rl=1;
x=(key_count*32)+105;
Dia_Block(6,x,56,x+30,7,8,15,2);
}
else if(s>=5)
{ key_count=s-4;
key_rl=2;
x=(key_count*32)+105;
Dia_Block(60,x,110,x+30,7,8,15,2);
}
}
message1(mess3[key_count+((key_rl-1)*4)]);

```

เอก เพื่อการศึกษานานาชาติ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ไม่อนุญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่วารณใดๆ ทั้งสิ้น ออกกฎหมายให้ผิดเปลี่ยนแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

outtxxy(146,455,menu3[1-1]);
message2(mess3[0]);
if(l==1)
Dia_Block(4,355,112,380,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2);
else if(l==2)
Dia_Block(4,382,112,407,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2);
ls();
selectst();
}

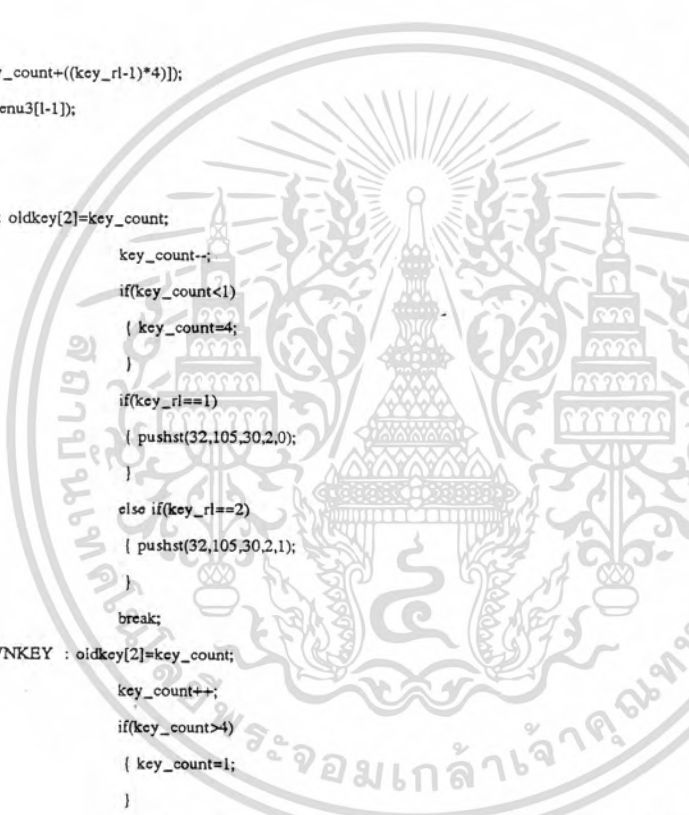
/*****/
void selectst(void)
{
int key1;

for(;;)
{ message1(mess3[key_count+(key_rl-1)*4]);
outtxxy(146,455,menu3[1-1]);
key1=bioskey(0);
switch(key1)
{ case UPKEY : oldkey[2]=key_count;
key_count--;
if(key_count<1)
{ key_count=4;
}
if(key_rl==1)
{ pushst(32,105,30,2,0);
}
else if(key_rl==2)
{ pushst(32,105,30,2,1);
}
break;
case DOWNKEY : oldkey[2]=key_count;
key_count++;
if(key_count>4)
{ key_count=1;
}
if(key_rl==1)
{ pushst(32,105,30,2,0);
}
else if(key_rl==2)
{ pushst(32,105,30,2,1);
}
break;
case RIGHTKEY : key_rl++;
if(key_rl>2)
{ key_rl=1;
}
if(key_rl==1)
pushst(32,105,30,2,3);
else if(key_rl==2)
key_count=i;
}
}

case LEFTKEY : key_rl--;
if(key_rl<1)
{ key_rl=2;
}
if(key_rl==1)
pushst(32,105,30,2,3);
else if(key_rl==2)
pushst(32,105,30,2,2);
break;
case ENTER : if(key_count==1)
{ if(key_rl==1)
stat=1;
else if(key_rl==2)
stat=5;
}
else if(key_count==2)
{ if(key_rl==1)
stat=2;
else if(key_rl==2)
stat=6;
}
else if(key_count==3)
{ if(key_rl==1)
stat=3;
else if(key_rl==2)
stat=7;
}
else if(key_count==4)
{ if(key_rl==1)
stat=4;
else if(key_rl==2)
stat=8;
}
selectlp();
break;
case ESC : menu_2();
break;
default : error_bEEP();
break;
}
}

/*****/
void selectlp()
{
int key2;
}

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมีเหตุดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

for(;;)
{ key2=bioskey(0);
switch(key2)
{ case UPKEY : oldkey[3]=key_count;
key_count--;
if(key_count<1)
{ key_count=2;
}
if(key_count==1)
{ push(27,328,25,4,112,3);
}
else if(key_count==2)
{ push(27,328,25,4,112,3);
}
message1(mess3[stat]);
outtextxy(146,455,menu3
[key_count-1]);
ls();
break;
case DOWNKEY : oldkey[3]=key_count;
key_count++;
if(key_count>2)
{ key_count=1;
}
if(key_count==1)
{ push(27,328,25,4,112,3);
}
else if(key_count==2)
{ push(27,328,25,4,112,3);
}
message1(mess3[stat]);
outtextxy(146,455,menu3
[key_count-1]);
ls();
break;
case ENTER : if(key_count==1)
{ loop=1;
}
else if(key_count==2)
{ loop=2;
}
message1(mess3[11]);
message2(mess3[0]);
conf(3);
break;
case ESC : menu_2();
break;
default : error_beep();
break;
}
}
}

/*****
void ls()
{
settextstyle(0,0,1);
setcolor(BLACK);
outtextxy(38,365,menu3[0]);
outtextxy(38,392,menu3[1]);
}

/*****
void conf(char m)
{
int key3,i=0;
key_rl=1;
Dia_Block(0,411,38,441,LIGHTGREEN,8,15,2);
setcolor(BLACK);
outtextxy(14,425,"OK");
for(;;)
{ key3=bioskey(0);
switch(key3)
{ case RIGHTKEY : key_rl++;
if(key_rl>2)
{ key_rl=1;
}
if(key_rl==1)
{ Dia_Block(0,411,38,441,
LIGHTGREEN,8,15,2);
Dia_Block
(40,411,116,441,YELLOW,15,8,4);
setcolor(LIGHTRED);
rectangle(46,417,110,435);
settextstyle(0,0,1);
setcolor(BLACK);
outtextxy(13,424,"OK");
outtextxy(56,423,"
CANCEL");
}
else if(key_rl==2)
{ Dia_Block(0,411,38,441,
Dia_Block
(40,411,116,441,YELLOW,8,15,2);
setcolor(LIGHTRED);
rectangle(6,417,32,435);
settextstyle(0,0,1);
setcolor(BLACK);
outtextxy(12,423,"OK");
}
}
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้แก้ไขหรือทำซ้ำ การค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        outtextxy(57,424,"
CANCEL");
    }
    break;
case LEFTKEY : key_rl--;
    if(key_rl<1)
    { key_rl=2;
    }
    if(key_rl==1)
    { Dia_Block(0,411,38,441,
LIGHTGREEN,8,15,2);
    Dia_Block
(40,411,116,441,YELLOW,15,8,4);
    setcolor(LIGHTRED);
    rectangle(46,417,110,435);
    settextstyle(0,0,1);
    setcolor(BLACK);
    outtextxy(13,424,"OK");
    outtextxy(56,423,"
CANCEL");
    }
    else if(key_rl==2)
    { Dia_Block(0,411,38,441,
LIGHTGREEN,15,8,4);
    Dia_Block
(40,411,116,441,YELLOW,8,15,2);
    setcolor(LIGHTRED);
    rectangle(6,417,32,435);
    settextstyle(0,0,1);
    setcolor(BLACK);
    outtextxy(12,423,"OK");
    outtextxy(57,424,"
CANCEL");
    }
    break;
case ENTER : if(key_rl==1)
    { if(m==5)
    { for(i=0;i<=7;i++)
        rcas[i]=rcas[i];
        menu_5();
    }
    else
    { message2(mess2[4]);
        s=star;
        l=loop;
        for(i=0;i<8;i++)
            sl[i]=lp8stat[i];
        menu_0();
    }
    }
    else if(key_rl==2)
    { for(i=0;i<=7;i++)
        lp8stat[i]=sl[i];
        menu_4(1);
        select(1);
    }
    else if(m==5)
    { for(i=0;i<=7;i++)
        { tcas[i]=rcas[i];
        }
        menu_4(0);
        select(4);
    }
    }
    break;
case ESC : if(m==5)
    menu_5();
    else
    menu_2();
    break;
default : error_bEEP();
    break;
}
}
void menu_4(char n5)
{
    int i,x=0;
    setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
    Lr(0,52,116,442);
    Dia_Block(0,52,116,132,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
    Dia_Block(0,411,38,441,LIGHTGREEN,WHITE,DARKGRAY,4);
    Dia_Block(40,411,116,441,YELLOW,WHITE,DARKGRAY,4);
    setcolor(LIGHTRED);
    rectangle(6,58,110,126);
    rectangle(8,60,108,124);
    rectangle(6,417,32,435);
    rectangle(46,417,110,435);
    rectangle(2,136,114,407);
    for(i=0;i<8;i++)
    { x=(32*i)+146;
        Dia_Block(6,x,45,x+30,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
        setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTBLUE);
        bar(50,x,110,x+30);
        setcolor(DARKGRAY);
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษา อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

line(50,x,110,x);
line(50,x,50,x+30);
setcolor(WHITE);
line(110,x,110,x+30);
line(50,x+30,110,x+30);
}
Dia_Block(6,146,45,176,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2);
message1(mess3[1]);
message2(mess3[0]);
setcolor(5);
setttextstyle(1,0,2);
setusercharsize(3,4,1,1);
if(n5==0)
{ outtextxy(20,58,"SET UP");
  outtextxy(12,87,"CASCADE");
}
else
{ outtextxy(22,58,"SELECT");
  outtextxy(16,87,"STATION");
}
for(i=0;i<8;i++)
{ setusercharsize(1,1,1,2);
  setcolor(1);
  x=(32*i)+152;
  outtextxy(19,x,menu3[i+2]);
}
setttextstyle(0,0,1);
setcolor(BLACK);
for(i=0;i<8;i++)
{ setttextstyle(0,0,1);
  setcolor(15);
  x=(32*i)+152;
  if(n5==1)
    outtextxy(57,x+6,menu3[sl[i]]);
  else if(n5==2)
    outtextxy(57,x+6,menu3[lp8stat[i]]);
  else if(n5==0)
  { setttextjustify(1,1);
    outtextxy(81,x+10,menu8[rcas[i]]);
    setttextjustify(0,2);
  }
}
setcolor(BLACK);
outtextxy(12,423,"OK");
outtextxy(56,423,"CANCEL");
}

key_count=1;
key_rl=1;
message1(mess3[1]);
outtextxy(146,455,menu3[sl[0]]);
message2(mess2[5]);
if(n4==1||n4==4)
{ for(;;)
  { key=bioskey(0);
    switch(key)
    { case UPKEY : oldkey[4]=key_count;
      key_count--;
      if(key_count<1)
      { key_count=8;
      }
      push(32,114,30,6,45,4);
      message1(mess3
      outtextxy(146,455,menu3
      sc();
      break;
      case DOWNKEY : oldkey[4]=key_count;
      key_count++;
      if(key_count>8)
      { key_count=1;
      }
      push(32,114,30,6,45,4);
      message1(mess3
      if(n4==1)
      outtextxy(146,455,menu3
      sc();
      break;
      case RIGHTKEY : key_rl++;
      if(key_rl>2)
      { key_rl=1;
      }
      ld(n4);
      break;
      case LEFTKEY : key_rl--;
      if(key_rl<1)
      { key_rl=2;
      }
      ld(n4);
      break;
      case SPACEBAR : message1(mess3[11]);
      message2(mess3[0]);
      if(n4==1)
      conf(4);
    }
  }
}

```

```

void select(char n4)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตจาก
 ฝ่ายสิทธิบัตรฯ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารที่แท้จริงที่มีการนำไปใช้


```

/*****
void menu_70
{
    int key,x=0,i=0;

    setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
    bar(0,52,116,442);
    Dia_Block(0,52,116,134,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
    setcolor(LIGHTRED);
    rectangle(6,58,110,98);
    rectangle(8,60,108,96);
    rectangle(6,100,110,128);
    rectangle(8,102,108,126);
    setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTBLUE);
    bar(9,103,107,125);
    setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGREEN);
    bar(9,61,107,95);
    for(i=0;i<9;i++)
    { x=(34*i)+136;
      Dia_Block(2,x,114,x+32,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4)
    }
    Dia_Block(2,136,114,168,LIGHTGRAY,DARKGRAY,WHITE,2);
    settextstyle(0,0,1);
    setcolor(0);
    outtextxy(34,64,"SET UP");
    outtextxy(14,74,menu5[3]);
    outtextxy(38,84,menu5[1]);
    setcolor(14);
    outtextxy(14,105,menu6[4]);
    if(type==2)
        outtextxy(94,105,menu3[s_8+1]);
    else
        outtextxy(94,105,menu3[s+1]);
    outtextxy(14,115,menu6[5]);
    if(type==2)
        outtextxy(94,115,menu3[l_8+1]);
    else
        outtextxy(94,115,menu3[l+1]);
    setcolor(4);
    sm(2);
    message1(mess7[0]);
    message2(mess3[0]);
    key_count=1;
    for(;;)
    { key=bioskey(0);
      switch(key)
      { case UPKEY : oldkey[7]=key_count;
        key_count++;
        if(key_count<1)
        {
            case DOWNKEY : oldkey[7]=key_count;
            key_count++;
            if(key_count>9)
            key_count=1;
            push(34,102,32,2,114,7);
            message1(mess7[key_count-1]);
            sm(2);
            break;

            case ENTER : if(key_count==1)
            {
                smenu(set7,0,8,4);
                setup(2,0);
            }
            else if(key_count==2)
            {
                smenu(set8,1,9,5);
                setup(2,0);
            }
            else if(key_count==3)
            {
                smenu(set9,2,10,6);
                setup(2,4);
            }
            else if(key_count==4)
            {
                smenu(set10,3,11,7);
                setup(2,8);
            }
            else if(key_count==5)
            {
                smenu(set11,4,12,8);
                setup(2,5);
            }
            else if(key_count==6)
            {
                smenu(set12,5,13,8);
                setup(2,5);
            }
            else if(key_count==7)
            {
                smenu(set13,6,14,9);
                setup(2,6);
            }
            else if(key_count==8)
            {
                smenu(set14,7,15,9);
                setup(2,6);
            }
            else if(key_count==9)
            {
                smenu(set15,8,16,9);
                setup(2,6);
            }
        }
      }
    }
}
*****/

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ทำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมีเหตุดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        {
            smenu(set14,7,15,10);
            setup(2,7);
        }
        else if(key_count==9)
        {
            smenu(set15,8,16,2);
            setup(2,0);
        }
        break;
    case ESC : menu_5();
        break;
    default : error_beep();
        break;
}
}
}

/*****
void passwd()
{
    int x=0,i,c=0,a=0;
    unsigned size1;
    char pwn1[10]=(0);
    char pwn2[10]=(0);

    size1=imagesize(225,200,489,280);
    bitimage=faralloc(size1);
    getimage(225,200,489,280,bitimage);
    do
    {
        Dia_Block(225,200,489,280,2,15,8,2);
        Dia_Block(272,230,442,250,0,8,15,2);
        setcolor(4);
        rectangle(228,203,486,277);
        rectangle(270,228,444,252);
        setcolor(1);
        settextstyle(1,0,2);
        outtextxy(244,204,"ENTER NEW PASSWORD");
        for(i=0;i<10;i++)
        {
            pwn1[i]=0;
            pwn2[i]=0;
        }
        i=0;
        while((pwn1[i]= getch())!='\r')
        {
            if(i<=9)
            {
                x=(16*i)+277;
                setcolor(LIGHTGRAY);
                settextstyle(1,0,1);
                outtextxy(x,226,"#");
            }
            else error_beep();
            i++;
        };
        if(strcmp(pwn1,pwn2))
        {
            error_beep();
            setcolor(4);
            settextstyle(0,0,1);
            outtextxy(282,260,"INCORRECT TRY AGAIN");
            c++;
            if(c==3)
            {
                a=1;
                delay(500);
            }
        }
        else
        {
            a=1;
            strcpy(pcode,pwn2);
        }
    }while(a!=1);
    putimage(225,200,bitimage,COPY_PUT);
    farfree(bitimage);
    if(c>=3)
    {
        c=0;
        menu_0();
    }
}
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม้วารณใด ๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void code()
```

```
{
    int x=0,i,c=0,a=0;
    unsigned size;
    char pw[10]={0};

    size=imagesize(225,200,425,280);
    bitimage=farmalloc(size);
    getimage(225,200,425,280,bitimage);
    do
    { Dia_Block(225,200,425,280,9,15,8,2);
      Dia_Block(240,230,410,250,0,8,15,2);
      setcolor(11);
      rectangle(228,203,422,277);
      rectangle(238,228,412,252);
      setcolor(14);
      settextstyle(1,0,2);
      outtextxy(240,204,"ENTER PASSWORD");
      for(i=0;i<10;i++)
          pw[i]=0;
      i=0;
      while((pw[i]= getch())!='\r')
          if(i<=9)
              { x=(16*i)+245;
                setcolor(LIGHTGRAY);
                settextstyle(1,0,1);
                outtextxy(x,226,"#");
              }
          else error_beep();
          i++;
    };
    if(strcmp(pw,"code"))
    { error_beep();
      setcolor(4);
      settextstyle(0,0,1);
      outtextxy(250,260,"INCORRECT TRY AGAIN");
      c++;
      if(c==3)
          a=1;
      delay(500);
    }
    else
        a=1;
    }while(a!=1);
    putimage(225,200,bitimage,COPY_PUT);
    farfree(bitimage);
    if(c>=3)
    { c=0;
      menu_00;
    }
```

```
...../
void getf(double *recdat,int setget,int setgeti,int *quit)
{
    int getdat[25]={0};
    int count=0,dat=0,sign=1,power=0,out=0,esign=1,sfloat =0,neg_ck
    =0;
    int x,y,i;

    double oldval;
    oldval = *recdat;
    *recdat =0;
    *quit = 0;
    do {
        x = wherex();y =wherey();
        cursor(x*8-8,y*16);
        count ++;
        dat = bioskey();
        x = wherex();y =wherey();
        if (dat == 0x4b00) {
            if ((count == 1)&&(sign == 1))
                { count--;error_beep(); }
            else {
                if (power == count) {
                    neg_ck = (esign == -1) ? 1 : 0;
                    power = 0; esign = 1;}
                else if (neg_ck == 1) neg_ck = 0;
                else if ((count == 1)&&(sign == -1))
                    sign = 1;
                else if (sfloat == count) sfloat = 0;
                else count--;
            }
            count--;
            curloff(x*8-8,16*y);
            goto_xy(x-1,y); printf(" ")
        }
        else if (((dat&0xff) >= '0') && ((dat&0xff) <= '9') && (count <=
        setget))
        {
            if((count-sfloat) <= setgeti) {
                if ((power == 0)|(power >= count-1)) {
                    printf("%d",dat&0xff-'0');getdat[count] = (dat&0xff)-
                    '0';
                }
            }
            else { count--;error_beep(); }
        }
        else if (((dat==0x342e)|(dat==0x532e))&&(count <=
        setget)) {if(sfloat == 0) {
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```
(3,4,6),(3,4,5,6,7,8,13,15,18,19,20,21,22,23,28,30),(1,2,3,4,5,7,8,9,10,11),(1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23),
```

```
(2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25),
```

```
(2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23),
```

```
{1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24}};
```

```
gg1=m1-1;
for(i=0;i<=29;i++)
{ strcpy(pp[i]," ");
  strcpy(param[gg1][i]," ");
}
rdparam(m1);
for(i=0;i<=29;i++)
{ strcpy(param[gg1][abc[m2][i]-1],getdt[i]);
  strcpy(pp[i],param[gg1][i]);
}
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTGRAY);
```

```
bar(0,52,116,442);
```

```
setfillstyle(SOLID_FILL,LIGHTCYAN);
```

```
bar(0,102,116,410);
```

```
Dia_Block(0,52,116,102,LIGHTGRAY,WHITE,DARKGRAY,4);
```

```
Dia_Block(0,411,116,441,LIGHTGREEN,WHITE,DARKGRAY,4);
```

```
setcolor(LIGHTRED);
```

```
rectangle(2,104,114,408);
```

```
setcolor(4);
```

```
settextstyle(1,0,1);
```

```
setusercharsize(1,2,3,4);
```

```
settextjustify(1,1);
```

```
outtextxy(58,79,menu7[n1]);
```

```
setcolor(BLACK);
```

```
settextstyle(0,0,1);
```

```
outtextxy(58,66,"SET UP");
```

```
settextjustify(0,2);
```

```
for(i=0;i<=29;i++)
```

```
{ c=i*10;
```

```
outtextxy(10,108+c,d[i]);
```

```
settextjustify(2,2);
```

```
setcolor(LIGHTRED);
```

```
outtextxy(152,108+c,param[gg1][i]);
```

```
settextjustify(0,2);
```

```
setcolor(BLACK);
```

```
}
```

```
outtextxy(50,423,"OK");
```

```
setcolor(12);
```

```
setlinestyle(SOLID_LINE,1,1);
```

```
setwritemode(XOR_PUT);
```

```
for(b=106;b<=116;b++)
```

```
line(4,b,112,b);
```

```
}
```

```
setwritemode(COPY_PUT);
```

```
}
```

```
/*-----*/
```

```
void setup(char n2,char ll)
```

```
{
```

```
int key,key1,i=0,e=0;
```

```
char a=0;
```

```
key_count=1;
```

```
for(;;)
```

```
{ key=bioskey(0);
```

```
switch(key)
```

```
{ case UPKEY : oldkey[8]=key_count;
```

```
key_count--;
```

```
if(key_count<1)
```

```
{ key_count=30;
```

```
}
```

```
mbar();
```

```
break;
```

```
case DOWNKEY : oldkey[8]=key_count;
```

```
key_count++;
```

```
if(key_count>30)
```

```
{ key_count=1;
```

```
}
```

```
mbar();
```

```
break;
```

```
case ENTER : if(key_count==1)
```

```
{ if((ll==3&&a==0)||
```

```
ll==4||ll==7||ll==8)
```

```
getvalue();
```

```
else error_bEEP();
```

```
}
```

```
else if(key_count==2)
```

```
{ if((ll==3&&a==0)||
```

```
ll==4||ll==5||ll==6||ll==7||ll==8)
```

```
getvalue();
```

```
else error_bEEP();
```

```
}
```

```
else if(key_count==3)
```

```
{ if(ll==2||ll==3&&a==0)
```

```
getvalue();
```

```
else error_bEEP();
```

```
}
```

```
else if(key_count==4)
```

```
{ if(a==1||ll==0)
```

```
error_bEEP();
```

```
else getvalue();
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารด้วยทุกครั้งในการนำไปใช้

```

}
else if(key_count==5) (l==3&&a==0)||l==7||l==8)
{ if(l==1||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==6) (l==3&&a==0)||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==2||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==7) (l==3&&a==0)||l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==2||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==8) (l==3&&a==0)||l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==2||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==9) (l==3&&a==0)||l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==2||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==10) (l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==2||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==11) (l==3&&a==0)||l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==1||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==12) (l==3&&a==0)||l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==13) (l==3&&a==0)||l==5||l==6||l==7||l==8)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==14)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==15)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==16)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==17)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==18)
{ if(l==2||l==3&&a==0)
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==19)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==20)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
else if(key_count==21)
{ if(l==1||l==2||
    getvalue();
    else error_bEEP();
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการศึกษานำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

                break;
case ESC : if(n2==1||n2==3)
                menu_6();
            else if(n2==2)
                menu_7();
            break;
case PAGEUP : if(n2==3&&a==0)
                { a=1;
                  smenu(set5_2,14,6,2);
                }
            else if(n2==3&&a==1)
                { a=0;
                  smenu(set5_1,13,5,2);
                }
            else error_bEEP();
            break;
case PAGEDOWN : if(n2==3&&a==0)
                { a=1;
                  smenu(set5_2,14,6,2);
                }
            else if(n2==3&&a==1)
                { a=0;
                  smenu(set5_1,13,5,2);
                }
            else error_bEEP();
            break;
default : error_bEEP();
            break;
}
}
}

/*****
void mbar()
(
int x=0,b=0;

setcolor(12);
setlinestyle(SOLID_LINE,1,1);
setwriteMode(XOR_PUT);
x=(oldkey[8]*10)+96;
for(b=x;b<=x+10;b++)
    line(4,b,112,b);
x=(key_count*10)+96;
for(b=x;b<=x+10;b++)
    line(4,b,112,b);
setwriteMode(COPY_PUT);
}

(
unsigned size;
int x,y,quit;
double r1=0;
char s[6];

x=(key_count*10)+96;
y=(int)key_count;
size=imagesize(210,200,445,280);
bitimage=farmalloc(size);
getimage(210,200,445,280,bitimage);
Dia_Block(210,200,445,280,7,15,8,2);
Dia_Block(216,206,439;274,0,8,15,2);
gotoxy(29,15);
printf("ENTER NEW VALUE : ");
r1=atof(pp[y-1]);
getf(&r1,5,4,&quit);
if(gg1==0||gg1==1)
{ if(y==4||y==5||y==19||y==20||y==24||y==25||y==27||y==30)
  { r1 = (r1>106.3) ? 106.3 : r1;
    r1 = (r1<-6.3) ? -6.3 : r1;
    if(y==4)
    { if(r1>=(atof(pp[18])))
      { r1 = ((r1+1)>106.3) ? 106.3 : r1;
        getv((r1),5,pp[18]);
      }
    }
    else if(r1<=(atof(pp[19])))
    { r1 = ((r1-1)<-6.3) ? -6.3 : r1;
      getv((r1),4,pp[19]);
    }
  }
  else if(y==19)
    r1 = ((r1<=(atof(pp[3]))||(r1<=(atof(pp[19])))) ? (atof
(pp[3])) : r1;
    else if(y==20)
    r1 = ((r1>=(atof(pp[3]))||(r1>=(atof(pp[18])))) ? (atof
(pp[3])) : r1;
  }
  else if(y==11)
    { r1 = (r1>999.9) ? 999.9 : r1;
      r1 = (r1<2) ? 2 : r1;
    }
  else if(y==12||y==23||y==13)
    { r1 = (r1>9999) ? 9999 : r1;
      if(y==13)
        r1 = (r1<0) ? 0 : r1;
      else r1 = (r1<1) ? 1 : r1;
    }
  else if(y==14||y==15||y==17)
    { r1 = (r1>1) ? 1 : r1;
      r1 = (r1<0) ? 0 : r1;
    }
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ใบอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

break;
case 3:lodata(4,11,1,2);
    read_data(2);
    lodata(4,6,2,3);
    read_data(2);
    break;
case 4:lodata(5,15,1,4);
    read_data(2);
    lodata(5,15,2,5);
    read_data(2);
    break;
case 10:lodata(7,11,1,7);
    read_data(2);
    lodata(7,11,2,8);
    read_data(2);
    break;
case 9:lodata(8,10,1,6);
    read_data(2);
    break;
case 11:lodata(9,11,1,9);
    read_data(2);
    lodata(9,11,2,10);
    read_data(2);
    break;
case 12:lodata(10,11,1,9);
    read_data(2);
    lodata(10,11,2,10);
    read_data(2);
    break;
case 13:lodata(11,10,1,11);
    read_data(2);
    lodata(11,10,2,12);
    read_data(2);
    break;
case 14:lodata(12,12,1,13);
    read_data(2);
    lodata(12,12,2,14);
    read_data(2);
    break;
}
}

/*****/
void lodata(int set,int num,int no,int ww)
{
    int j=0,k=0,l7,m=0,a=0,n=0,yy;
    char pr[16][9];
    char tot[3];
    char cc[]=" ";

    char PARAM1[16][9] = {"
SV1.", "MV1.", "PB1.", "TI1.", "TD1.", "SFA1.", "SFB1.", "\r\n."};

    char PARAM2[16][9] = {" GW1.", "GG1.", "PH1.",
PL1.", "DL1.", "VL1.", "VT1.", "MH1.", "ML1.", "MR1.",
RB1.", "PMV1.", "\r\n."};

    char PARAM3[16][9] = {"
SV2.", "MV2.", "PB2.", "TI2.", "TD2.", "SFA2.", "SFB2.", "\r\n."};

    char PARAM4[16][9] = {" GW2.", "GG2.", "PH2.",
PL2.", "DL2.", "VL2.", "VT2.", "MH2.", "ML2.", "MR2.",
RB2.", "PMV2.", "\r\n."};

    char PARAM5[16][9] = {" SV1.", "MV1.", "STC.", "OD.",
PB1.", "TI1.", "TD1.", "IP1.", "TR1.", "NB1.", "OS1.", "\r\n."};

    char PARAM6[16][9] = {" MI1.", "PMX1.", "PMN1.",
IMX1.", "IMN1.", "DMX1.", "\r\n."};

    char PARAM7[16][9] = {" SV2.", "MV2.", "STC.", "OD.",
PB2.", "TI2.", "TD2.", "IP2.", "TR2.", "NB2.", "OS2.", "\r\n."};

    char PARAM8[16][9] = {" MI2.", "PMX2.", "PMN2.",
IMX2.", "IMN2.", "DMX2.", "\r\n."};

    char PARAM9[16][9] = {" P01.", "P02.", "P03.", "P04.",
P05.", "P06.", "P07.", "P08.", "P09.", "P10.", "P11.", "P12.",
P13.", "P14.", "P15.", "\r\n."};

    char PARAM10[16][9] = {" P16.", "P17.", "P18.", "P19.",
P20.", "P21.", "P22.", "P23.", "P24.", "P25.", "P26.", "P27.",
P28.", "P29.", "P30.", "\r\n."};

    char PARAM13[16][9] = {" STM1.", "SWD1.", "BD1.",
BB1.", "BL1.", "STM2.", "SWD2.", "BD2.", "BB2.", "BL2.", "\r\n."};

    char PARAM14[16][9] = {" FXO101.", "FXO102.",
FXO103.", "FXO104.", "FXO105.", "FXO106.", "FXO107.",
FXO108.", "FXO109.", "FXO110.", "FXO111.", "\r\n."};

    char PARAM15[16][9] = {" FXO201.", "FXO202.",
FXO203.", "FXO204.", "FXO205.", "FXO206.", "FXO207.",
FXO208.", "FXO209.", "FXO210.", "FXO211.", "\r\n."};

    char PARAM16[16][9] = {" GXI101.", "GXI102.",
GXI103.", "GXI104.", "GXI105.", "GXI106.", "GXI107.",
GXI108.", "GXI109.", "GXI110.", "GXI111.", "\r\n."};
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

char PARAM17[16][9] = {" GXO101.", "GXO102.", "
GXO103.", "GXO104.", "GXO105.", "GXO106.", "
GXO107.", "GXO108.", "GXO109.", "GXO110.", "GXO111.", "\r\n."};

char PARAM18[16][9] = {" GXI201.", "GXI202.", "
GXI203.", "GXI204.", "GXI205.", "GXI206.", "GXI207.", "
GXI208.", "GXI209.", "GXI210.", "GXI211.", "\r\n."};

char PARAM19[16][9] = {" GXO201.", "GXO202.", "
GXO203.", "GXO204.", "GXO205.", "GXO206.", "
GXO207.", "GXO208.", "GXO209.", "GXO210.", "GXO211.", "\r\n."};

char PARAM20[16][9] = {" PGT101.", "PGT102.", "
PGT103.", "PGT104.", "PGT105.", "PGT106.", "PGT107.", "
PGT108.", "PGT109.", "PGT110.", "\r\n."};

char PARAM21[16][9] = {" PGO101.", "PGO102.", "
PGO103.", "PGO104.", "PGO105.", "PGO106.", "PGO107.", "
PGO108.", "PGO109.", "PGO110.", "\r\n."};

char PARAM22[16][9] = {"
PPB01.", "PTI01.", "PTD01.", "PPB02.", "PTI02.", "PTD02.", "PPB03.", "
PTI03.", "PTD03.", "PPB04.", "PTI04.", "PTD04.", "\r\n."};

char PARAM23[16][9] = {"
PPB05.", "PTI05.", "PTD05.", "PPB06.", "PTI06.", "PTD06.", "PPB07.", "
PTI07.", "PTD07.", "PPB08.", "PTI08.", "PTD08.", "\r\n."};

char dpb[3][11] = {"DP 0% ", "\r\n."};

int bed[15][31] =
{{3,4,10,11,12,13,14},{15,16,18,19,20,21,22,23,24,26,27,29},
{2,3,5,6,7,8,9,11,12,13,14},{15,16,17,18,19,20},
{0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14},
{15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29},{0,1,2,3,4,6,7,8,9,10
},
{0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10},
{12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22},{1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11},
{14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24},
{1,2,3,4,5,6,7,8,9,10},{13,14,15,16,17,18,19,20,21,22},
{0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11},
{12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23}};

for(m=0;m<16;m++)
strcpy(pr[m],dpb[1]);
m=0;
strcpy(data_1,co);
switch(set){
case 1 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM1,sizeof(PARAM1));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM2,sizeof(PARAM2));
break;
case 2 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM3,sizeof(PARAM3));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM4,sizeof(PARAM4));
break;
case 3 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM5,sizeof(PARAM5));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM6,sizeof(PARAM6));
break;
case 4 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM7,sizeof(PARAM7));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM8,sizeof(PARAM8));
break;
case 5 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM9,sizeof(PARAM9));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM10,sizeof
(PARAM10));
break;
case 7 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM13,sizeof
(PARAM13));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM14,sizeof
(PARAM14));
break;
case 8 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM15,sizeof
(PARAM15));
break;
case 9 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM16,sizeof
(PARAM16));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM17,sizeof
(PARAM17));
break;
case 10 : if(no==1)
memcpy(pr,PARAM18,sizeof
(PARAM18));
else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM19,sizeof
(PARAM19));
break;
case 11 : if(no==1)
break;
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับครูใช้ในงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

memcpy(pr,PARAM20,sizeof
(PARAM20));

else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM21,sizeof
(PARAM21));

break;

case 12 : if(no==1)

memcpy(pr,PARAM22,sizeof
(PARAM22));

else if(no==2)
memcpy(pr,PARAM23,sizeof
(PARAM23));

break;

}

while(dpb[0][k]!='.')
{ data_1[n++]=dpb[0][k];
k++;
}

itoa(num, tot, 10);
k=0;
while(tot[k]!='\x0')
{ data_1[n++]=tot[k];
k++;
}
do
{ k=0;
while(pr[j][k]!='.')
{ data_1[n++]=pr[j][k];
k++;
}
j++;
if(data_1[n-1]!='\n')
{ yy=1;
data_1[n++]=dpb[1][0];
l7=0;
while(yy)
{ data_1[n++]=param[gg1][bcd[ww][m]][l7];
l7++;
if(param[gg1][bcd[ww][m]][l7]=='\x0')
yy=0;
else if(param[gg1][bcd[ww][m]][l7]==' ')
yy=0;
else yy=1;
}
m++;
if((pr[j][1]!='\n')
data_1[n++]=dpb[1][0];
}
else a++;
}while(a!=1);
}

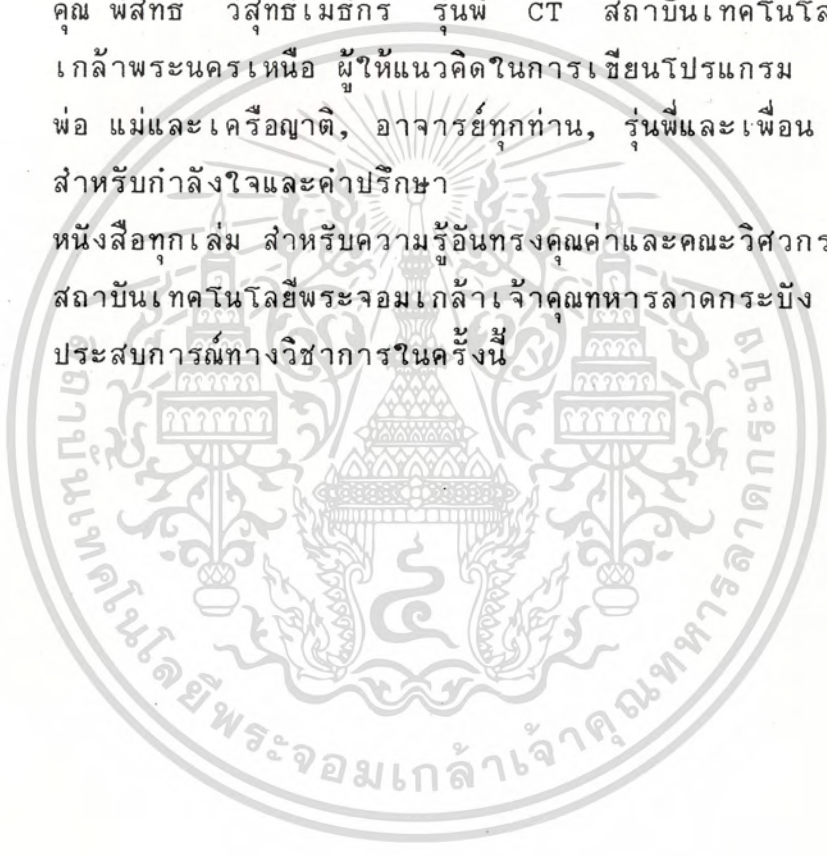
```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กิตติกรรมประกาศ

ขอขอบคุณ อาจารย์ชนิดย์ ตริสุวรรณวัฒน์ ผู้ให้คำปรึกษา, คำแนะนำและคำ
สั่งสอนต่างๆ อันเป็นประโยชน์แก่การทำงานตลอดทั้งโครงการนี้
คุณ พิสิทธิ์ วิสุทธิเมธีกร รุ่นพี่ CT สถาบันเทคโนโลยีพระจอม
เกล้าพระนครเหนือ ผู้ให้แนวคิดในการเขียนโปรแกรม
พ่อ แม่และเครือญาติ, อาจารย์ทุกท่าน, รุ่นพี่และเพื่อน ๆ ทุกท่าน
สำหรับกำลังใจและคำปรึกษา
หนังสือทุกเล่ม สำหรับความรู้อันทรงคุณค่าและคณะวิศวกรรมศาสตร์
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง สำหรับ
ประสบการณ์ทางวิชาการในครั้งนี้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หนังสืออ้างอิง

- ชูชัย ชนสารตั้งเจริญ, ทินกร ตึก, "การสื่อสารข้อมูล", PHYSICS CENTER
- ฉันทา ศรีประโมง, "การเขียนโปรแกรมภาษาซีสำหรับวิศวกรรม", มหาวิทยาลัยมหานคร พิมพ์ครั้งที่ 2 , 2537
- บุญเลิศ เอี่ยมทัศนาศ, ยืน ภู่วรรณ, สมนึก คีรีโต, "โปรแกรมคอมพิวเตอร์ภาษาซี", บริษัทซีเอ็ดยูเคชั่น จำกัด, 2532
- มนตรี พจนารถลาวัฒน์ , "การเขียนโปรแกรมคอมพิวเตอร์ด้วยเทอร์โบซี", บริษัทซีเอ็ดยูเคชั่น จำกัด, 2535
- คิวพันธ์ คิวะบวร, พรชัย จักรจรรย์, จิรศักดิ์ ชัยวิริยะกุล, "การประยุกต์ใช้งานภาษาซี", บริษัทซีเอ็ดยูเคชั่น จำกัด, 2535
- สมพันธ์ รุ่งตะวันเรืองศรี, "เรียนรู้คอมพิวเตอร์กราฟิกส์ 2 มิติด้วยภาษาซี", บริษัทซีเอ็ดยูเคชั่น จำกัด, 2535
- Douglas V. Hall, "Microprocessors And Interfacing, programming and hardware", Second Edition, Macmillan/McGraw-Hill, 1992
- Herbert Schildt, "Turbo C/C++ The Complete Referance", Second Edition, Osborne McGraw-Hill, 1992
- Ronald L. Krutz, "Interfacing Techniques In Digital Design With Emphasis On Microprocessors", John Willey & Sons, 1988
- YOKOGAWA, "Instruction Manual YS100 SERIES, RS-458 Communication Function(/A31)", 1992
- YOKOGAWA, "Intruction Manual YS100 SERIES, YS170 Single-Loop Programmable Controller", 1992

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้