D2003(N)

สารบัญ

หน้า

1.คุณสมบัติ 4

2.ลักษณะตัวรีโมท 5

3.คอนเน็คเตอร์ 6

3.1 คอนเน็คเตอร์พาวเวอร์ซัพพลาย 6

3.2 คอนเน็คเตอร์สัญญาณ 6

4.ปุ่มกด 7

5.ฟังก์ชั่นการใช้งาน 8

5.1) F1 ตั้งค่าการรับสัญญาณจากหัวอ่าน 9

F1.1 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 1 11

F1.2 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 2 11

F1.3 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 3 11

F1.4 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 4 11

F1.5 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 5 12

F1.6 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 1 12

F1.7 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 2 12

F1.8 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 3 12

F1.9 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 4 12

F1.10 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 5 12

F1.11 ตั้งค่าลำดับเริ่มต้นที่จะใช้งาน 13

F1.12 ตั้งค่าลำดับสุดท้ายที่จะใช้งาน 13

สารบัญ(ต่อ)

	หน้า
5.2) F2 ตั้งค่าการบอร์ดเรต	14
5.3) F3 ปรับค่าช่วงข้อมูลที่จะใช้งาน (เมื่อ F1 = 1)	15
5.4) F4 ตั้งค่าจุดทศนิยม (เมื่อ F1 = 1)	15
5.5) F5 ตั้งค่าแสดงน้ำหนักติดลบ (เมื่อ F1 = 1)	16
F5.1 ติดลบตัวที่ 1	17
F5.2 ติดลบตัวที่ 2	17
F5.3 ติดลบตัวที่ 3	18
5.6) F6 ตั้งค่าแสดงน้ำหนักเกินพิกัด (เมื่อ F1 = 1)	19
F6.1 น้ำหนักเกินพิกัด 1	19
F6.2 น้ำหนักเกินพิกัด 2	19
F6.3 น้ำหนักเกินพิกัด 3	20
5.7) F7 ตั้งค่าการแสดงเวลา (เฉพาะรุ่นที่มีนาฬิกา)	20
F7.1 ตั้งเวลา	20
F7.2 ตั้งหน่วงเวลาแสดงนาฬิกา	21
5.8) F8 รีเซ็ตค่าโรงงาน	21
6) การแก้ไขปัญหาข้อผิดพลาด	23
6.1) หน้าจอแสดง “------” หรือ “888888” กระพริบ หรือ แสดงนาฬิกาตลอดเวลา	23
6.2) หน้าจอแสดง “▭” (กรอบสี่เหลี่ยม)	23
6.3) หน้าจอแสดง “AU.F xx” (โดยที่ค่า xx เปลี่ยนไปเรื่อยๆ)	24
6.4) หน้าจอแสดง “r xxxxx” (โดยที่ค่า xx เปลี่ยนไปเรื่อยๆ)	24

สารบัญ(ต่อ)

หน้า

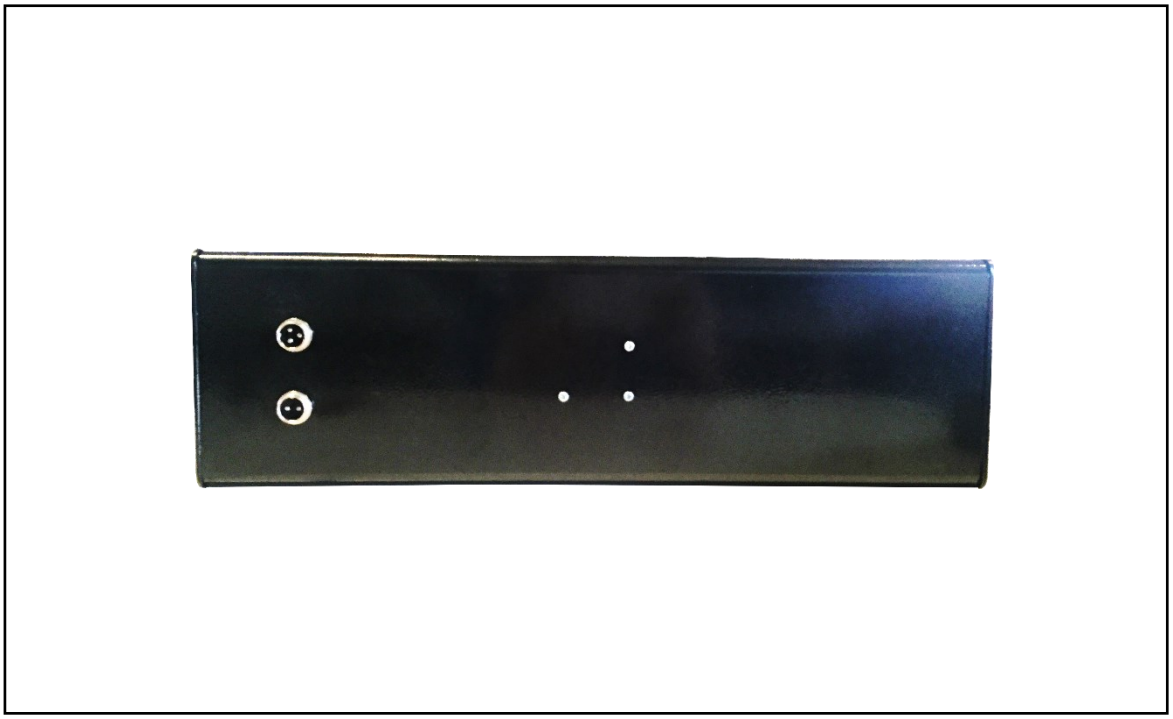
7) ตารางค่าแอสกี (ASCII) 25

1.คุณสมบัติ

- ตัวเลขแสดงผล จำนวน 6 หลัก ขนาด 3 นิ้ว
- LED 7 – Segment Ultra Bright Red Chip
- รับสัญญาณแบบ RS-232/RS-485(option)/Current loop(option)
- สแกนบอร์ดเรตอัตโนมัติ (1200,2400,4800,9600,19200 และ 38400)
- สแกนฟอร์เมตหัวอ่านอัตโนมัติ
- สามารถกำหนดค่าบอร์ดเรตคงที่ได้(ล็อคบอร์ดเรต)
- สามารถกำหนดรูปแบบการรับฟอร์เมตจากหัวอ่านได้
- ขนาดตัวเครื่อง 72 x 446 x 132 มม. (กว้าง x ยาว x สูง)
- ไฟเลี้ยง 220 โวลต์

2.ลักษณะตัวรีโมท

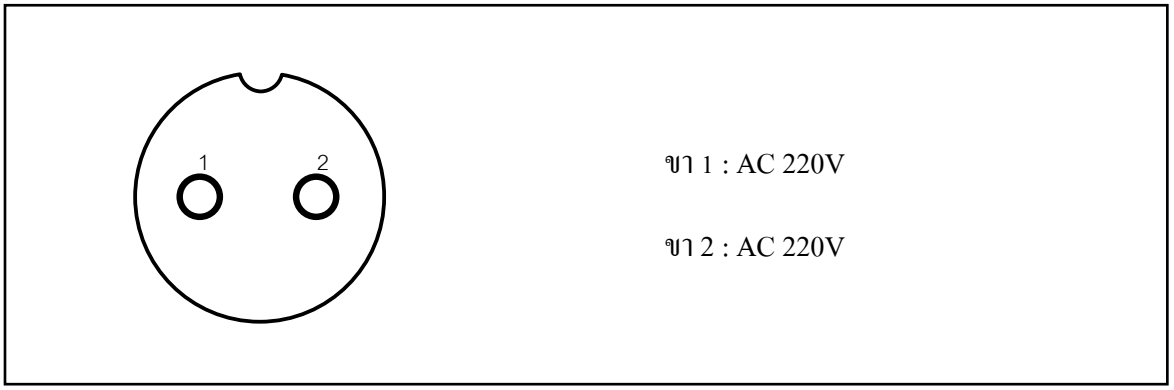
รูปที่ 1 แสดงด้านหน้ารีโมท



รูปที่ 2 แสดงด้านหลังรีโมท

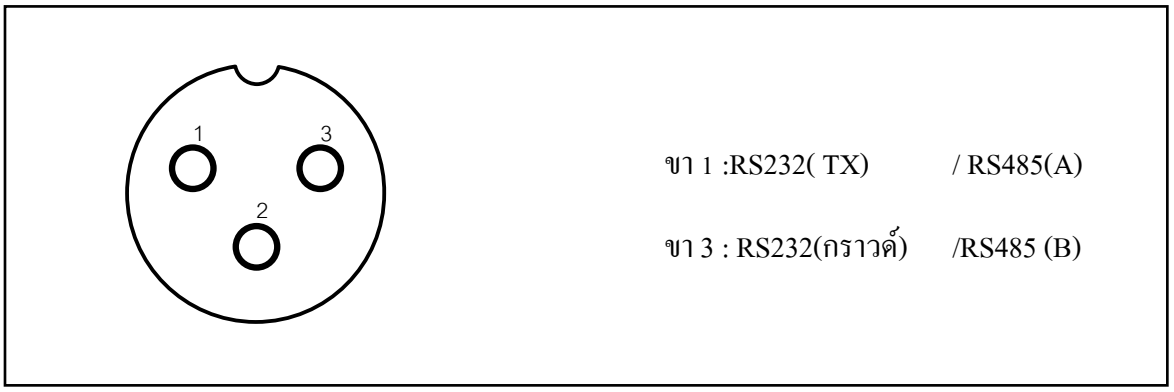
3.คอนเน็คเตอร์

3.1 คอนเน็คเตอร์พาวเวอร์ซัพพลาย



รูปที่ 3 แสดงคอนเน็คเตอร์พาวเวอร์ซัพพลาย

3.2 คอนเน็คเตอร์สัญญาณ



รูปที่ 4 แสดงคอนเน็คเตอร์สัญญาณ

4.ปุ่มกด

รูปที่ 5 แสดงปุ่มกด

ปุ่ม 1	: ENTER	ยืนยัน/ออกจากฟังก์ชั่น
ปุ่ม 2	: DOWN	ลดค่า/เปลี่ยนฟังก์ชั่น
ปุ่ม 3	: UP	เพิ่มค่า/เปลี่ยนฟังก์ชั่น
ปุ่ม 4	: SET	เปลี่ยนหลักตัวเลข/ออกจากฟังก์ชั่น

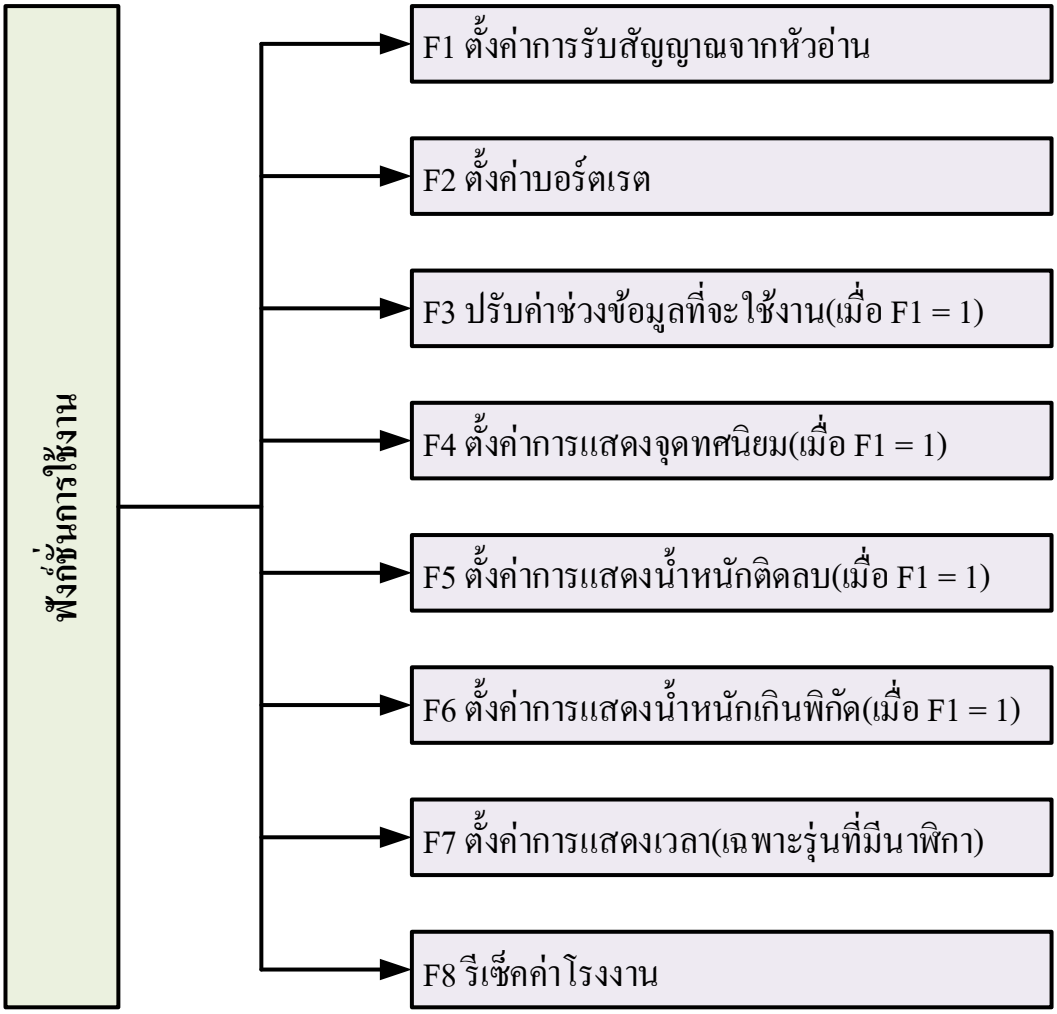
5.ฟังก์ชั่นการใช้งาน

กดปุ่ม SET เพื่อเข้า/ออกฟังก์ชั่น

กดปุ่ม UP เลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม DOWN เลื่อนฟังก์ชั่น

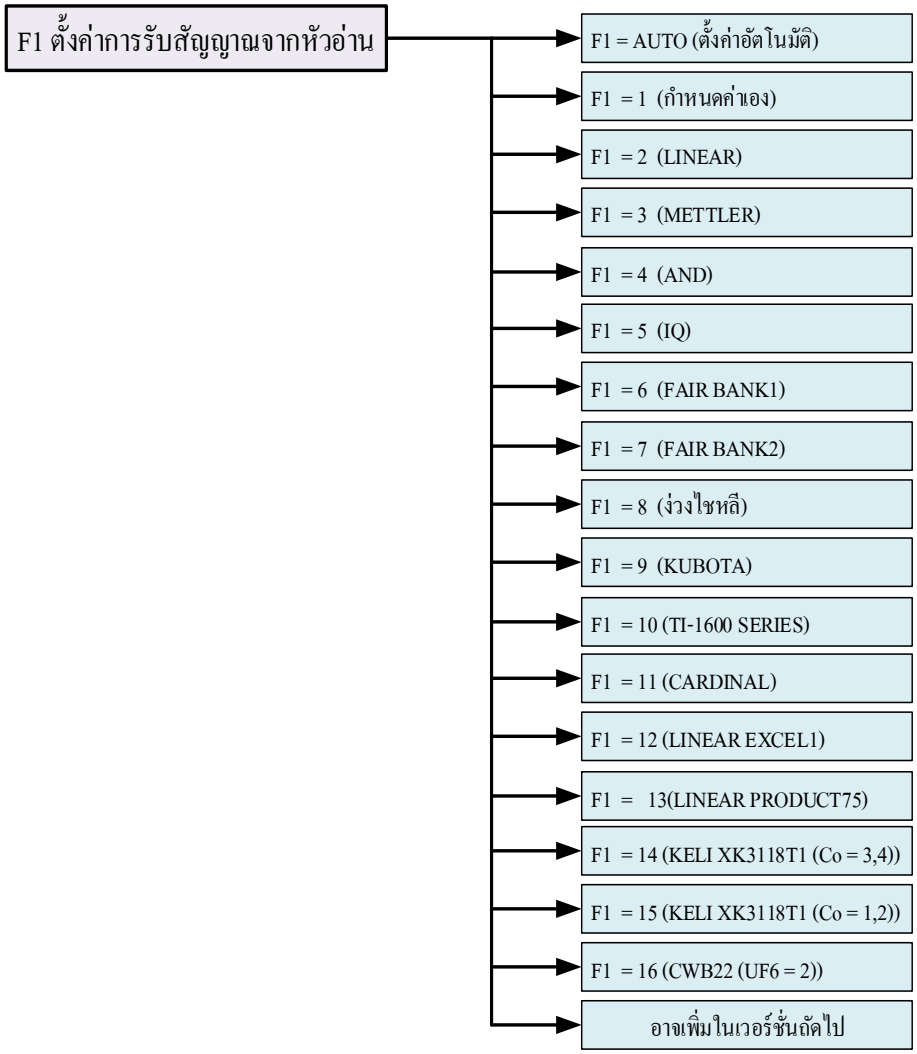
กดปุ่ม ENTER เพื่อบันทึกค่า



รูปที่ 6 แสดงแผนผังฟังก์ชั่น

5.1) F1 ตั้งค่าการรับสัญญาณจากหัวอ่าน

กดปุ่ม SET	ออกฟังก์ชั่น
กดปุ่ม UP	เลือกรูปแบบที่ต้องการ
กดปุ่ม DOWN	เลือกรูปแบบที่ต้องการ
กดปุ่ม ENTER	เพื่อบันทึกค่าพร้อมออกจากฟังก์ชั่น



รูปที่ 7 แสดงแผนผังฟังก์ชั่นการรับสัญญาณจาหัวอ่าน

F1 = AUTO โปรแกรมจะสแกนหาฟอร์เมตของหัวอ่านต่างๆ อัตโนมัติ

**หมายเหตุ การสแกนหาฟอร์เมตอัตโนมัติ อาจรับสัญญาณได้ แต่แสดงน้ำหนักไม่ครบหรือน้ำหนักไม่ตรงกับหน้าจอเครื่องชั่ง*

F1 = 1 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่านเอง โดย

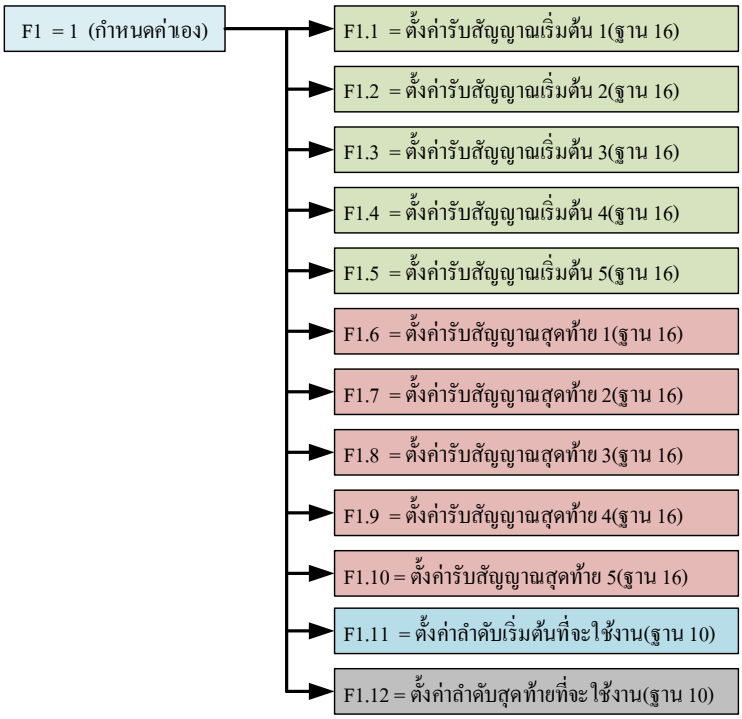
กดปุ่ม SET เปลี่ยนหลักของตัวเลข

กดปุ่ม UP เพิ่มค่าหรือเลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม DOWN ลดค่าหรือเลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม ENTER เพื่อเข้าฟังก์ชั่น/ออกฟังก์ชั่น

ซึ่งมีค่าต่างๆ มีดังนี้



รูปที่ 8 แสดงแผนผังฟังก์ชั่นการรับสัญญาณจาหัวอ่าน แบบกำหนดเอง

รูปที่ 9 แสดงตัวอย่างข้อมูลของหัวอ่าน

F1.1 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 1

จากรูปที่ 9 ค่าเริ่มของสัญญาณที่ส่งมาจากหัวอ่านในรูปแบบฐาน 16 คือ 0x02 ดังนั้นให้ตั้งค่า F1.1 = 02

F1.2 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 2

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าเริ่มต้น ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.2 = FF**

F1.3 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 3

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าเริ่มต้น ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.2 = FF**

F1.4 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 4

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าเริ่มต้น ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.4 = FF**

F1.5 ตั้งค่ารับสัญญาณเริ่มต้น 5

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าเริ่มต้น ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.5 = FF**

F1.6 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 1

จากรูปที่ 9 ค่าสุดท้าย(หลังค่าน้ำหนักตัวสุดท้าย) ของสัญญาณที่ส่งมาจากหัวอ่านในรูปแบบฐาน 16 คือ 0x0D ดังนั้นให้ตั้งค่า F1.6 = 0D

F1.7 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 2

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าสุดท้าย ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.7 = FF**

F1.8 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 3

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าสุดท้าย ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.8 = FF**

F1.9 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 4

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าสุดท้าย ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.9 = FF**

F1.10 ตั้งค่ารับสัญญาณสุดท้าย 5

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าสุดท้าย ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F1.10 = FF**

F1.11 ตั้งค่าลำดับเริ่มต้นที่จะใช้งาน

จากรูปที่ 9 ค่าลำดับข้อมูลเริ่มต้นที่ใช้งาน คือ ลำดับที่ 2 ซึ่งจะแสดงเครื่องหมายลบ(-) เมื่อน้ำหนักติดลบ และแสดงช่องว่าง เมื่อน้ำหนักเป็นบวก ตั้งให้ตั้งค่าในรูปแบบฐาน 10 คือ F1.10 = 2

F1.12 ตั้งค่าลำดับสุดท้ายที่จะใช้งาน

จากรูปที่ 9 ค่าลำดับข้อมูลสุดท้ายที่ใช้งาน คือ ลำดับที่ 8 ให้นำค่าของน้ำหนักตัวสุดท้ายลบค่าเริ่มต้นแล้วบวกหนึ่ง ให้ตั้งค่าในรูปแบบฐาน 10 คือ (8-2) + 1 = 7 ดังนั้น F1.12 = 7

**หมายเหตุ สำหรับตัวอย่างจากรูปที่ 9 สรุปการตั้งค่าได้ดังนี้*

F1.1 = 02	*F1.2 = FF*	*F1.3 = FF*	*F1.4 = FF*	*F1.5 = FF*
F1.5 = 0D	*F1.7 = FF*	*F1.8 = FF*	*F1.9 = FF*	*F1.10 = FF*
F1.11 = 2	*F1.12 = 7*			

F1 = 2 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน LINEAR

F1 = 3 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน METTLER

F1 = 4 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน AND

F1 = 5 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน IQ

F1 = 6 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน FAIR BANK1

F1 = 7 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน FAIR BANK2

F1 = 8 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน ง่วงไชหลี

F1 = 9 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน KUBOTA

F1 = 10 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน TI-1600 SERIES

F1 = 11 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน CARDINAL

F1 = 12 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน LINEAR EXCEL1

F1 = 13 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน LINEAR PRODUCT 75

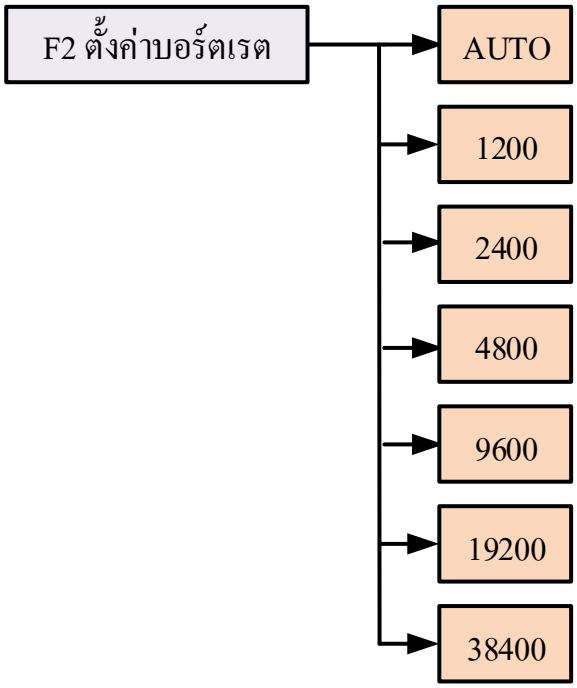
F1 = 14 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน KELI XK3118T1 (Co = 3,4)

F1 = 15 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่าน KELI XK3118T1 (Co = 1,2)

F1 = 16 กำหนดรูปแบบการรับสัญญาณจากหัวอ่านCWB22 (UF6 = 2)

F1 = … อาจจะมีการเพิ่มเติมในเวอร์ชั่น ถัดไป

5.2) F2 ตั้งค่าการบอร์ดเรต



รูปที่ 10 แสดงแผนผังการตั้งค่าบอร์ดเรต

กดปุ่ม SET ออกจากฟังก์ชั่น

กดปุ่ม UP เปลี่ยค่าบอร์ดเรต

กดปุ่ม DOWN เปลี่ยค่าบอร์ดเรต

กดปุ่ม ENTER เพื่อบันทึกค่าพร้อมออกฟังก์ชั่น

5.3) F3 ปรับค่าช่วงข้อมูลที่จะใช้งาน (เมื่อ F1 = 1)

เลื่อนปรับตำแหน่งการแสดงน้ำหนัก จะใช้งานได้เมื่อตั้งค่า F1 = 1 เท่านั้น โดยการ

กดปุ่ม SET ออกจากฟังก์ชั่น

กดปุ่ม UP เลื่อนตำแหน่งไปทางซ้าย

กดปุ่ม DOWN เลื่อนตำแหน่งไปทางขวา

กดปุ่ม ENTER เพื่อบันทึกค่าพร้อมออกฟังก์ชั่น

5.4) F4 ตั้งค่าจุดทศนิยม (เมื่อ F1 = 1)

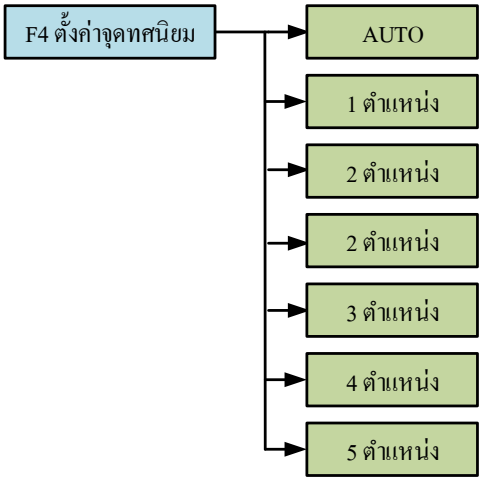
จะใช้งานได้เมื่อตั้งค่า F1 = 1 เท่านั้น โดยการ

กดปุ่ม SET ออกฟังก์ชั่น

กดปุ่ม UP เปลี่ยนจุดทศนิยม

กดปุ่ม DOWN เปลี่ยนจุดทศนิยม

กดปุ่ม ENTER เพื่อบันทึกค่าพร้อมออกจากฟังก์ชั่น



รูปที่ 11 แสดงแผนผังการตั้งค่าจุดททศนิยม

5.5) F5 ตั้งค่าแสดงน้ำหนักติดลบ (เมื่อ F1 = 1)

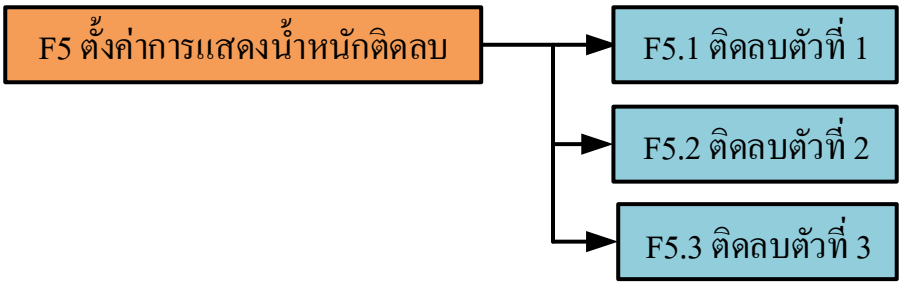
จะใช้งานได้เมื่อตั้งค่า F1 = 1 เท่านั้น โดยการ

กดปุ่ม SET ออกฟังก์ชั่น

กดปุ่ม UP เลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม DOWN เลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม ENTER เข้าฟังก์ชั่น



รูปที่ 11 แสดงแผนผังการตั้งค่าแสดงน้ำหนักติดลบ

F5.1 ติดลบตัวที่ 1

รูปที่ 12 แสดงตั้งค่าน้ำหนักติดลบ

จากรูปที่ 9 แสดงตัวอย่างข้อมูลของหัวอ่าน สามารถตั้งค่าแสดงน้ำหนักติดลบ ได้ตามรูปที่ 12 โดยการ

กดปุ่ม SET เปลี่ยนหลักของตัวเลข

กดปุ่ม UP เพิ่มค่าตัวเลข

กดปุ่ม DOWN ลดค่าตัวเลข

กดปุ่ม ENTER เพื่อเข้าฟังก์ชั่น/ออกฟังก์ชั่น

ค่า 2 หลักแรก ลำดับข้อมูล คือ ลำดับของไบต์ข้อมูลที่แสดงค่าเครื่องหมายลบ จากรูปที่ 9 คือ ลำดับที่ 2

ค่า 2 หลักหลัง ค่าข้อมูล คือ ค่าของข้อมูลที่แสดงออกมาเมื่อน้ำหนักติดลบ จากรูปที่ 9 คือ เครื่องหมายลบ เมื่ออยู่ในรูปแบบฐาน 16 คือ 2d(2D)

ดังนั้น F5.1 = 02.2d

F5.2 ติดลบตัวที่ 2

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าแสดงน้ำหนักติดลบ ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F5.2 = 00.FF**

F5.3 ติดลบตัวที่ 3

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าแสดงน้ำหนักติดลบ ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F5.3 = 00.FF**

5.6) F6 ตั้งค่าแสดงน้ำหนักเกินพิกัด (เมื่อ F1 = 1)

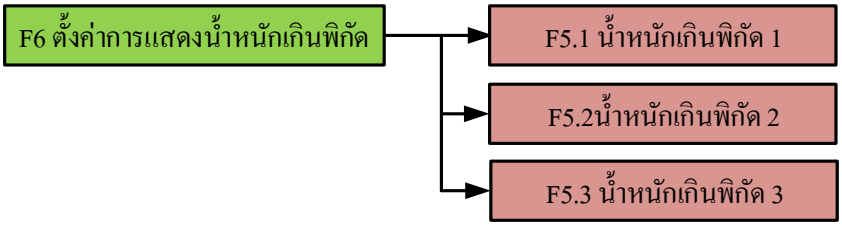
จะใช้งานได้เมื่อตั้งค่า F1 = 1 เท่านั้น โดยการ

กดปุ่ม SET ออกฟังก์ชั่น

กดปุ่ม UP เลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม DOWN เลื่อนฟังก์ชั่น

กดปุ่ม ENTER เข้าฟังก์ชั่น



รูปที่ 13 แสดงแผนผังการตั้งค่าแสดงน้ำหนักเกินพิกัด

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	ลำดับข้อมูล(ไบต์)
O	L	,	G	S	,	+	1	2	3	4	.	5	6	CR	LF	ข้อมูล(รูปแบบ ASCII)
0x4F	0x4C	0x2C	0x47	0x53	0x2C	0x2B	0x31	0x32	0x33	0x34	0x2E	0x35	0x36	0x0D	0x0A	ข้อมูล(รูปแบบฐาน 16)

รูปที่ 14 แสดงตัวอย่างข้อมูลของหัวอ่านขณะ น้ำหนักเกินพิกัด

F6.1 น้ำหนักเกินพิกัด 1

รูปที่ 15 แสดงตั้งค่าน้ำหนักเกินพิกัด

จากรูปที่ 14 แสดงตัวอย่างข้อมูลของหัวอ่าน สามารถตั้งค่าแสดงน้ำหนักเกินพิกัดได้ ตามรูปที่ 15 โดยการ

กดปุ่ม SET เปลี่ยนหลักของตัวเลข

กดปุ่ม UP เพิ่มค่าตัวเลข

กดปุ่ม DOWN ลดค่าตัวเลข

กดปุ่ม ENTER เพื่อเข้าฟังก์ชั่น/ออกฟังก์ชั่น

ค่า 2 หลักแรก ลำดับข้อมูล คือ ลำดับของไบต์ข้อมูลที่แสดงค่าเมื่อน้ำหนักเกินพิกัด จากรูปที่ 14 คือ ลำดับที่ 0

ค่า 2 หลักหลัง ค่าข้อมูล คือ ค่าของข้อมูลที่แสดงออกมาเมื่อน้ำหนักเกินพิกัด จากรูปที่ 14 คือ O (ตัวอักษรโอ) เมื่ออยู่ในรูปแบบฐาน 16 คือ 4F

ดังนั้น F6.1 = 00.4F

F6.2 น้ำหนักเกินพิกัด 2

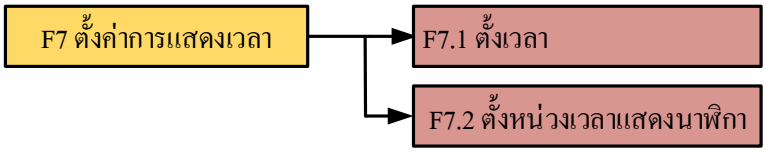
สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าแสดงน้ำหนักเกินพิกัด ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F6.2 = 00.FF**

F6.3 น้ำหนักเกินพิกัด 2

สำรองไว้ในกรณีที่หัวอ่านมีการเปลี่ยนแปลงค่าแสดงน้ำหนักเกินพิกัด ในระหว่างการส่งค่าน้ำหนัก **ถ้าไม่ใช้งานให้ตั้งค่า F6.3 = 00.FF**

5.7) F7 ตั้งค่าการแสดงเวลา (เฉพาะรุ่นที่มีนาฬิกา)

กดปุ่ม SET	ออกฟังก์ชั่น
กดปุ่ม UP	เลื่อนฟังก์ชั่น
กดปุ่ม DOWN	เลื่อนฟังก์ชั่น
กดปุ่ม ENTER	เข้าฟังก์ชั่น



รูปที่ 16 แสดงแผนผังการตั้งค่าแสดงเวลา

F7.1 ตั้งเวลา

กดปุ่ม SET	เปลี่ยนหลักของตัวเลข
กดปุ่ม UP	เพิ่มค่าตัวเลข
กดปุ่ม DOWN	ลดค่าตัวเลข
กดปุ่ม ENTER	เพื่อเข้าฟังก์ชั่น/ออกฟังก์ชั่น

F7.2 ตั้งหน่วงเวลาแสดงนาฬิกา

ตั้งค่าหน่วงเวลา(วินาที) หลังจากน้ำหนักเป็นศูนย์ หรือเปิดเครื่องครั้งแรกแล้วไม่ได้สัญญาณจากหัวอ่าน

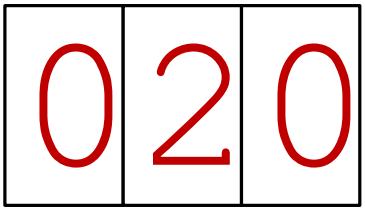
หมายเหตุ ถ้าไม่ให้แสดงนาฬิกาให้ตั้งค่า F7.2 = 0

กดปุ่ม SET เปลี่ยนหลักของตัวเลข

กดปุ่ม UP เพิ่มค่าตัวเลข

กดปุ่ม DOWN ลดค่าตัวเลข

กดปุ่ม ENTER เพื่อเข้าฟังก์ชั่น/ออกฟังก์ชั่น



รูปที่ 17 แสดงตั้งหน่วงเวลาแสดงนาฬิกา(วินาที)

5.8) F8 รีเซ็ตค่าโรงงาน

1) กดปุ่ม SET หน้าจอแสดง “F1”

2) กดปุ่ม UP/DOWN จนหน้าจอแสดง “F8”

1) กดปุ่ม ENTER หน้าจอแสดง “SURE”

1) กดปุ่ม ENTER เพื่อยืนยันการรีเซ็ตค่าโรงงาน

F1	2
F1.1	FF
F1.2	FF
F1.3	FF
F1.4	FF
F1.5	FF
F1.6	FF
F1.7	FF
F1.8	FF
F1.9	FF
F1.10	FF
F1.11	0
F1.12	8
F2	AUTO
F3	-
F4	AUTO
F5.1	00.FF
F5.2	00.FF
F5.3	00.FF
F6.1	00.FF
F6.2	00.FF
F6.3	00.FF
F7.1	-
F7.2	000
F8	-

ตารางที่ 1 แสดงค่าหลังจากรีเซ็ตค่าโรงงาน

6) การแก้ไขปัญหาข้อผิดพลาด

6.1) หน้าจอแสดง “------” หรือ “888888” กระพริบ หรือ แสดงนาฬิกาตลอดเวลา

- **สาเหตุ**

  - ไม่พบสัญญาณส่งมาจากหัวอ่าน

- **การแก้ไข**

  - ตรวจสอบสัญญาณ

  - ตรวจสอบหัวอ่านว่าส่งสัญญาณหรือไม่

  - ตรวจอุปกรณ์ภาครับสัญญาณที่รีโมท

6.2) หน้าจอแสดง “□” (กรอบสี่เหลี่ยม)

- **สาเหตุ**

  - ไม่สามารถรับฟอร์เมตจากหัวอ่านได้

  - ฟอร์เมตหัวอ่านไม่ตรงกับค่าใน F1

  - บอร์ดเรตไม่ตรงกับหัวอ่าน

- **การแก้ไข**

  - ตั้งค่าฟอร์เมตให้ตรงกัน

  - ตั้งค่าบอร์ดเรตให้ตรงกัน

  - ตั้งค่า F1=1 แล้วกำหนดค่าต่างๆให้ตรงกับฟอร์เมตของหัวอ่าน

6.3) หน้าจอแสดง “AU.F xx” (โดยที่ค่า xx เปลี่ยนไปเรื่อยๆ)

- **สาเหตุ**

  - ไม่สามารถสแกนฟอร์เมตจากหัวอ่านที่เข้ากันได้

- **การแก้ไข**

  - ตั้งค่า F1 ให้ตรงกับฟอร์เมตหัวอ่าน

  - ตั้งค่า F1=1 แล้วกำหนดค่าต่างๆให้ตรงกับฟอร์เมตของหัวอ่าน

6.4) หน้าจอแสดง “r xxxxx” (โดยที่ค่า xx เปลี่ยนไปเรื่อยๆ)

- **สาเหตุ**

  - ไม่สามารถสแกนบอร์ดเรตไม่ตรงกับหัวอ่านได้

- **การแก้ไข**

  - ตั้งค่า F2 ให้ตรงกับบอร์ดเรตหัวอ่าน

  - ตั้งค่า F1=1 แล้วกำหนดค่าต่างๆให้ตรงกับฟอร์เมตของหัวอ่าน

7) ตารางค่าแอสกี (ASCII)

ฐาน16	ค่า	ฐาน16	ค่า	ฐาน16	ค่า	ฐาน16	ค่า
01	SOH	21	!	41	A	61	a
02	STX	22	"	42	B	62	b
03	ETX	23	#	43	C	63	c
04	EOT	24	$	44	D	64	d
05	ENQ	25	%	45	E	65	e
06	ACK	26	&	46	F	66	f
07	BEL	27		47	G	67	g
08	BS	28	(	48	H	68	h
09	HT	29	)	49	I	69	i
0A	LF	2A	*	4A	J	6A	j
0B	VT	2B	+	4B	K	6B	k
0C	FF	2C	,	4C	L	6C	l
0D	CR	2D	-	4D	M	6D	m
0E	SO	2E	.	4E	N	6E	n
0F	SI	2F		4F	O	6F	o
10	DLE	30	0	50	P	70	p
11	DC1	31	1	51	Q	71	q
12	DC2	32	2	52	R	72	r
13	DC3	33	3	53	S	73	s
14	DC4	34	4	54	T	74	t
15	NAK	35	5	55	U	75	u
16	SYN	36	6	56	V	76	v
17	ETB	37	7	57	W	77	w
18	CAN	38	8	58	X	78	x
19	EM	39	9	59	Y	79	y
1A	SUB	3A	:	5A	Z	7A	z
1B	ESC	3B	;	5B	[	7B	{
1C	FS	3C	<	5C	\	7C	|
1D	GS	3D	=	5D	]	7D	}
1E	RS	3E	>	5E	^	7E	~
1F	US	3F	?	5F	_	7F	
20	SP	40	@	60			