

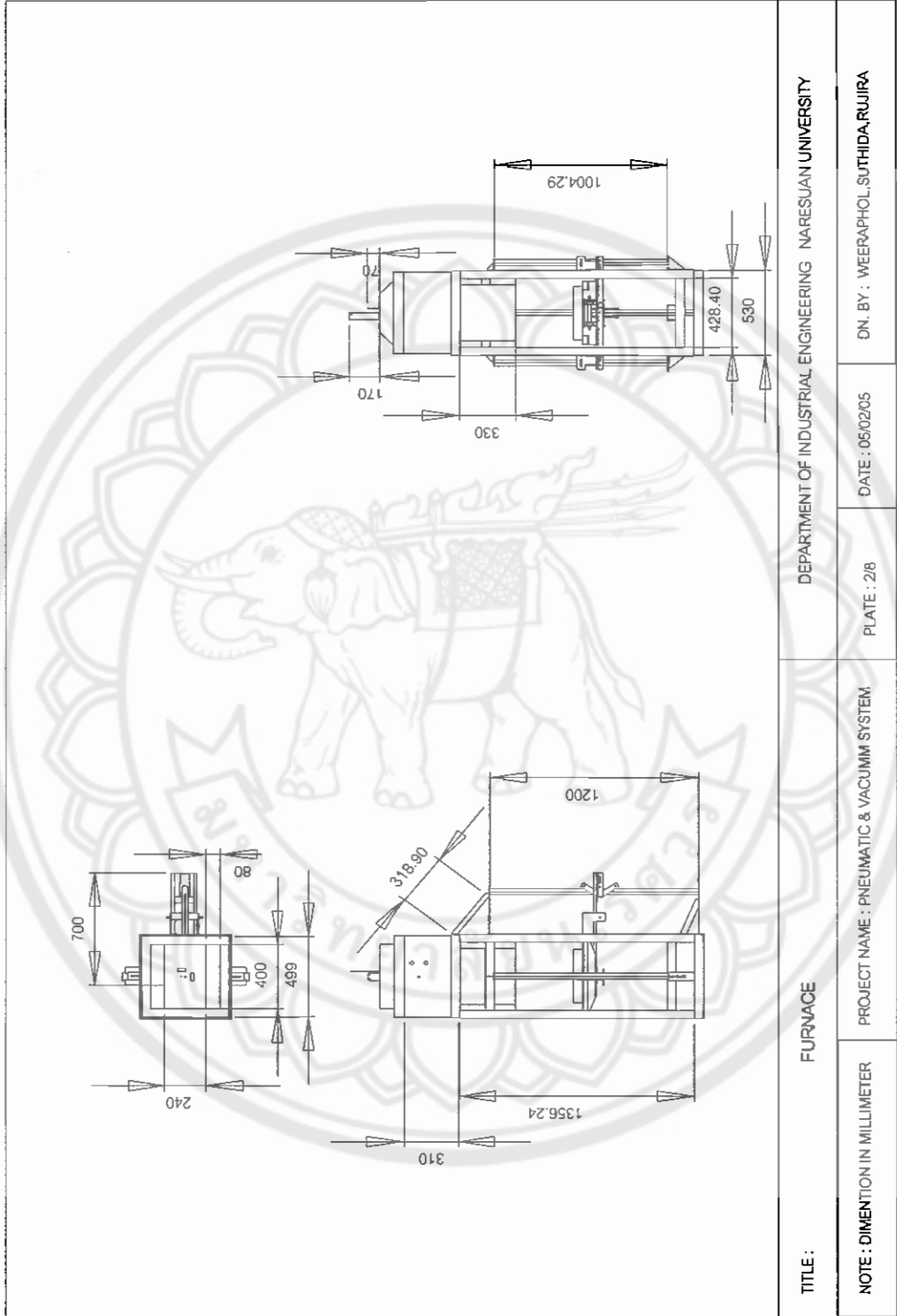


ภาคผนวก ก

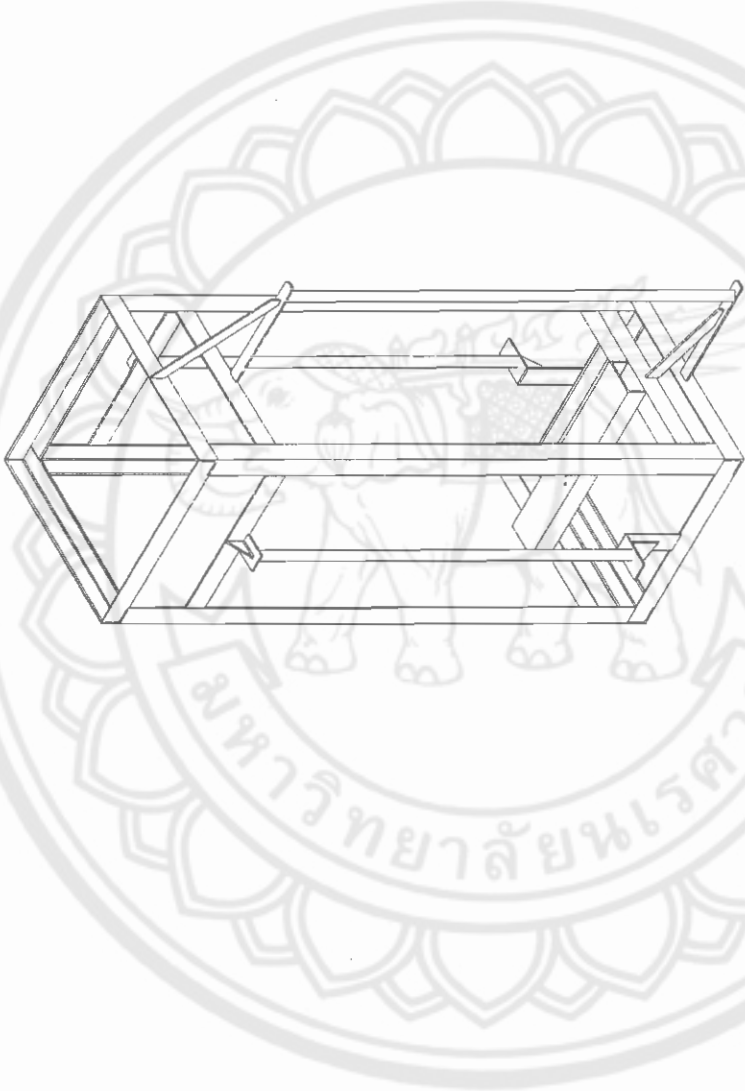
มหาวิทยาลัยพระนคร

	ISOMETRIC FURNACE	DEPARTMENT OF INDUSTRIAL ENGINEERING NARESUAN UNIVERSITY
TITLE:	ISOMETRIC FURNACE	DEPARTMENT OF INDUSTRIAL ENGINEERING NARESUAN UNIVERSITY
NOTE:--	PROJECT NAME : PNEUMATIC & VACUUM SYSTEM	DN. BY : WEERAPHOL SUTHIDA, RUJIRA
	PLATE :18	DATE : 06/02/05

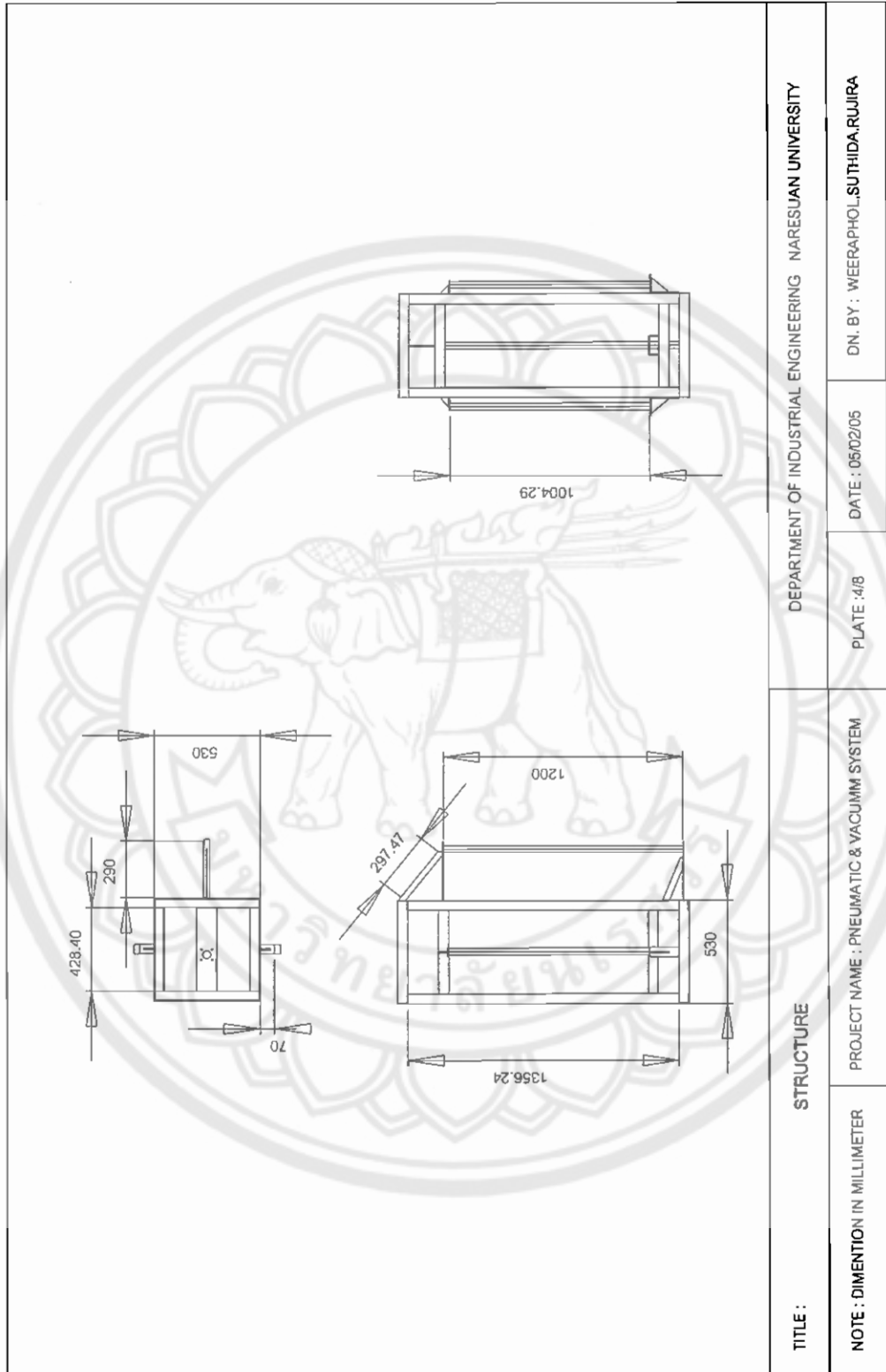
รูปที่ ก.1 ISOMETRIC FURNACE



รูปที่ ๓.2 FURNACE

	DEPARTMENT OF INDUSTRIAL ENGINEERING NARESUAN UNIVERSITY
TITLE : ISOMETRIC STRUCTURE	PROJECT NAME : PNEUMATIC & VACUUM SYSTEM
NOTE : -	PLATE :3/8
	DATE : 05/02/05
	DN. BY : WEERAPHOL,SUTHIDA,RUJIRA

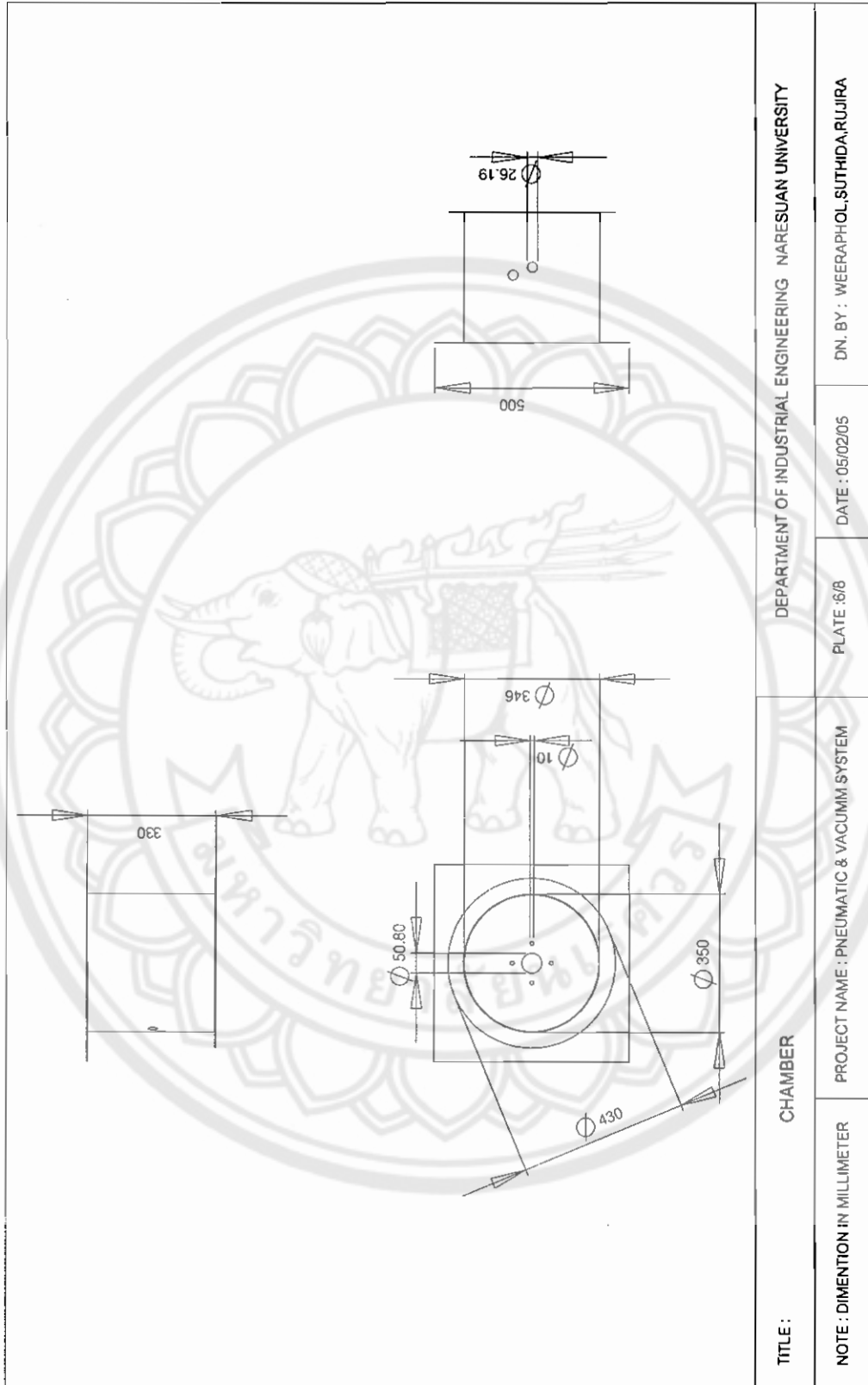
รูปที่ ก.3 ISOMETRIC STRUCTURE



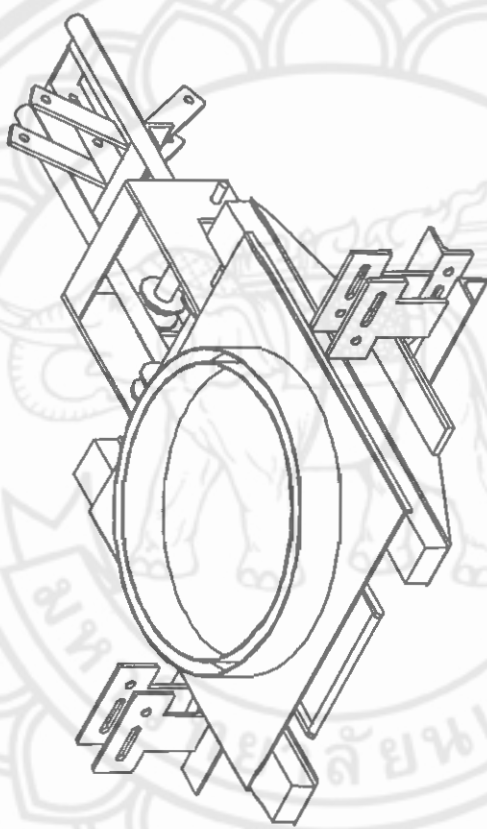
รูปที่ ๓.4 STRUCTURE

		DEPARTMENT OF INDUSTRIAL ENGINEERING NARESUAN UNIVERSITY		
		TITLE : ISOMATRIC CHAMBER		
NOTE : DIMENTION IN MILLIMETER		PROJECT NAME : PNEUMATIC & VACUUM SYSTEM	DATE : 05/02/05	DN. BY : WEERAPHOL,SUTHIDA,RUJIRA

รูปที่ ก.5 ISOMETRIC CHAMBER

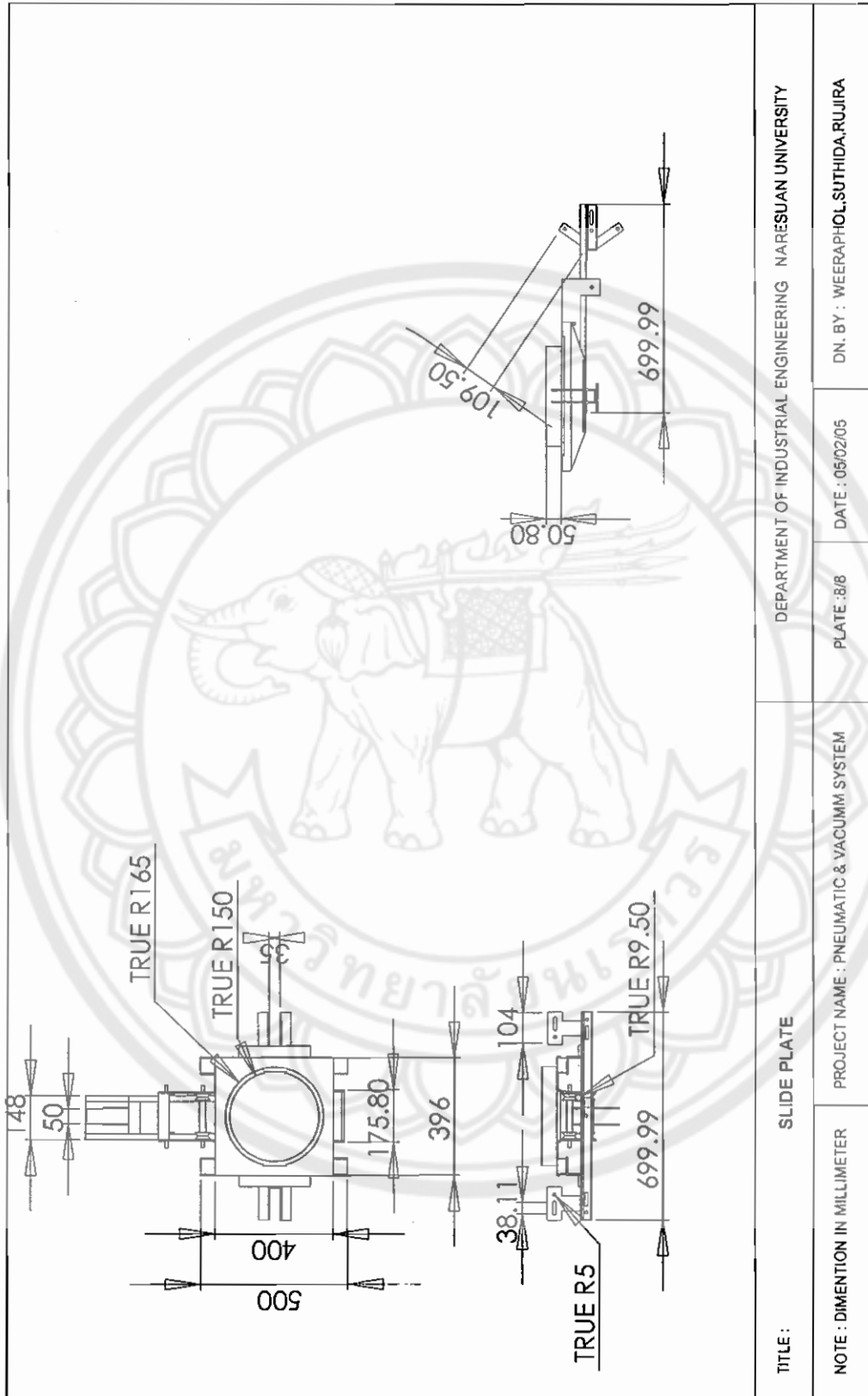


รูปที่ ๓.6 CHAMBER

		DEPARTMENT OF INDUSTRIAL ENGINEERING NARESUAN UNIVERSITY	
		PLATE : 7/8	DATE : 05/02/05
TITLE :	ISOMATRIC SLIDE PLATE	PROJECT NAME :	PNEUMATIC & VACUUM SYSTEM
NOTE :	DIMENTION IN MILLIMETER	DN. BY :	WEERAPHOL.SUTHIDA, RUJIRA

รูปที่ ๓.๗ ISOMETRIC SLIDE PLATE





DEPARTMENT OF INDUSTRIAL ENGINEERING NARESUAN UNIVERSITY

DN. BY : WEERAPHOL.SUTHIDA.RUJIRA

DATE : 05/02/05

PLATE : 8/8

TITLE : SLIDE PLATE

PROJECT NAME : PNEUMATIC & VACUUM SYSTEM

NOTE : DIMENTION IN MILLIMETER

รูปที่ ๓.8 SLIDE PLATE



ภาคผนวก ข

มหาวิทยาลัยพระเชตุвр

### ระบบนิวแมติกส์

- กระบอกลูกสูบที่ต้องรับน้ำหนักโครงสร้างชุดติดตั้งแบบหล่อ และน้ำหนักของแบบหล่อสามารถหาขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของกระบอกลูกสูบ ได้ดังนี้

โครงสร้างชุดติดตั้งแบบหล่อ มีน้ำหนัก 25 kg

แบบหล่อ มีน้ำหนัก 20 kg

มวลรวม = 45 kg

สูตรหาขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของกระบอกลูกสูบ

$$D = \sqrt{\frac{4F}{\pi P}}$$

เมื่อ  $F$  = แรงที่กระบอกลูกสูบต้องการกระทำกับงาน มีหน่วยเป็น N (นิวตัน)  
(จะต้องเผื่อค่า FS 20%)

$P$  = แรงแดันของระบบ N/m<sup>2</sup>

เนื่องจากระบบนิวแมติกส์ส่วนใหญ่ใช้แรงแดัน ( $P$ ) = 6 bar  
 $= 6 \times 10^5$  N/m<sup>2</sup>

#### สมมติ

กระบอกลูกสูบรับน้ำหนัก 50 kg

แทนค่าในสูตร

$$D = \sqrt{\frac{4 \times 50 \times 1.2 \times 9.81}{\pi \times 6 \times 10^5}}$$

$$= 0.03534 \text{ m}$$

$$= 35.34 \text{ mm}$$

เพราะฉะนั้นควรเลือกใช้กระบอกลูกสูบที่มีขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 35.34 mm ขึ้นไปตามแต่ผลิตภัณฑ์ที่มีจำหน่ายในท้องตลาด และมีระยะชัก 300 mm

- กระบอกลูกสูบที่ต้องรับน้ำหนักโครงสร้างของตัวปลั๊กอุด (แท่งเซรามิกส์ ที่มีขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 10 mm ยาว 450 mm)

๗.๕๑๘๐  
๐.๗๕๑๘๐  
๐.๐๗๕๑๘๐  
๐.๐๐๗๕๑๘๐  
๐.๐๐๐๗๕๑๘๐

สมมติ

กระบอกสูบลรับน้ำหนัก 0.5 kg

แทนค่าในสูตร

$$D = \sqrt{\frac{4 \times 0.5 \times 1.2 \times 9.81}{\pi \times 6 \times 10^5}}$$

$$= 0.00353 \quad \text{m}$$

$$= 3.53 \quad \text{mm}$$

เพราะฉะนั้นควรเลือกใช้กระบอกสูบที่มีขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 3.53 mm ขึ้นไปตามแต่ผลิตภัณฑ์ที่มีจำหน่ายในท้องตลาด และมีระยะชัก 50 mm

- กระบอกสูบที่ต้องรับน้ำหนักโครงสร้างของเทอร์โมคัปเปิล

สมมติ

กระบอกสูบลรับน้ำหนัก 0.5 kg

แทนค่าในสูตร

$$D = \sqrt{\frac{4 \times 0.5 \times 1.2 \times 9.81}{\pi \times 6 \times 10^5}}$$

$$= 0.00353 \quad \text{m}$$

$$= 3.53 \quad \text{mm}$$

เพราะฉะนั้นควรเลือกใช้กระบอกสูบที่มีขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 3.53 mm ขึ้นไปตามแต่ผลิตภัณฑ์ที่มีจำหน่ายในท้องตลาด และมีระยะชัก 150 mm

### ระบบสุญญากาศ

กำหนดให้ ขนาดแบบหล่อมีเส้นผ่านศูนย์กลาง 300 mm สูง 300 mm

### การคำนวณภาชนะผนังบาง

ให้ FS = 2

P = 1 Pa

Diameter = 350 mm

### สมมติ

ใช้เหล็ก 1020 HR มีค่า  $\sigma_y = 43$  ksi  
 $= 296.485$  N/mm<sup>2</sup>

จากสูตร  $\sigma = \frac{\sigma_y}{2}$   
 $= \frac{296.485}{2}$   
 $= 148.2425$  N/mm<sup>2</sup>

จาก  $\sigma_h = \frac{pr}{t}$   
 $t = \frac{(p \times r)}{\sigma_h}$   
 $= 1.18$  mm  
 $\approx 2$  mm

จาก  $\sigma_a = \frac{pr}{2t}$   
 $t = \frac{(p \times r)}{2\sigma_a}$   
 $= 0.59$  mm  
 $\approx 1$  mm

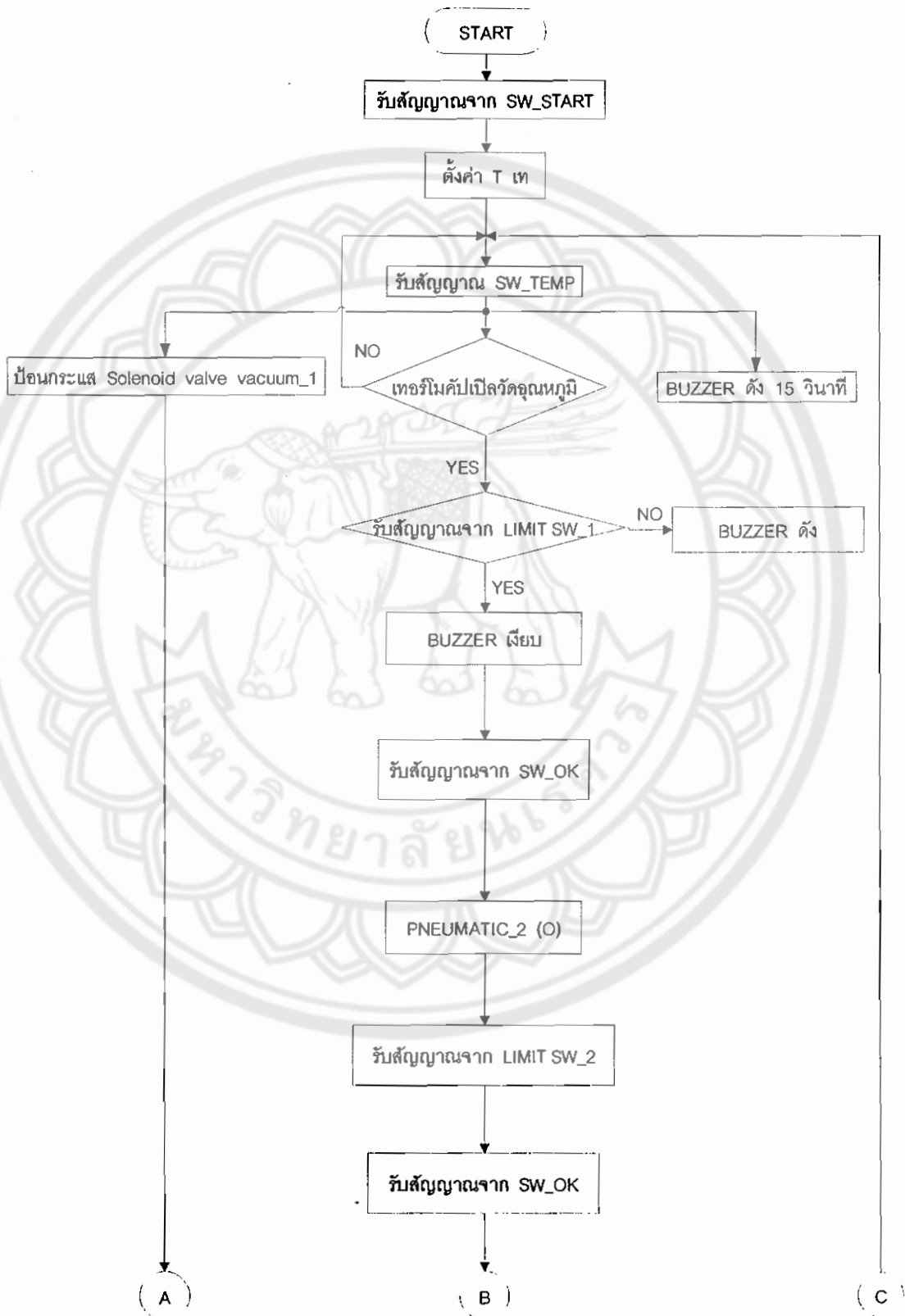
ฉะนั้นเลือกใช้เหล็กหนาขนาด 2 mm ทำภาชนะผนังบาง



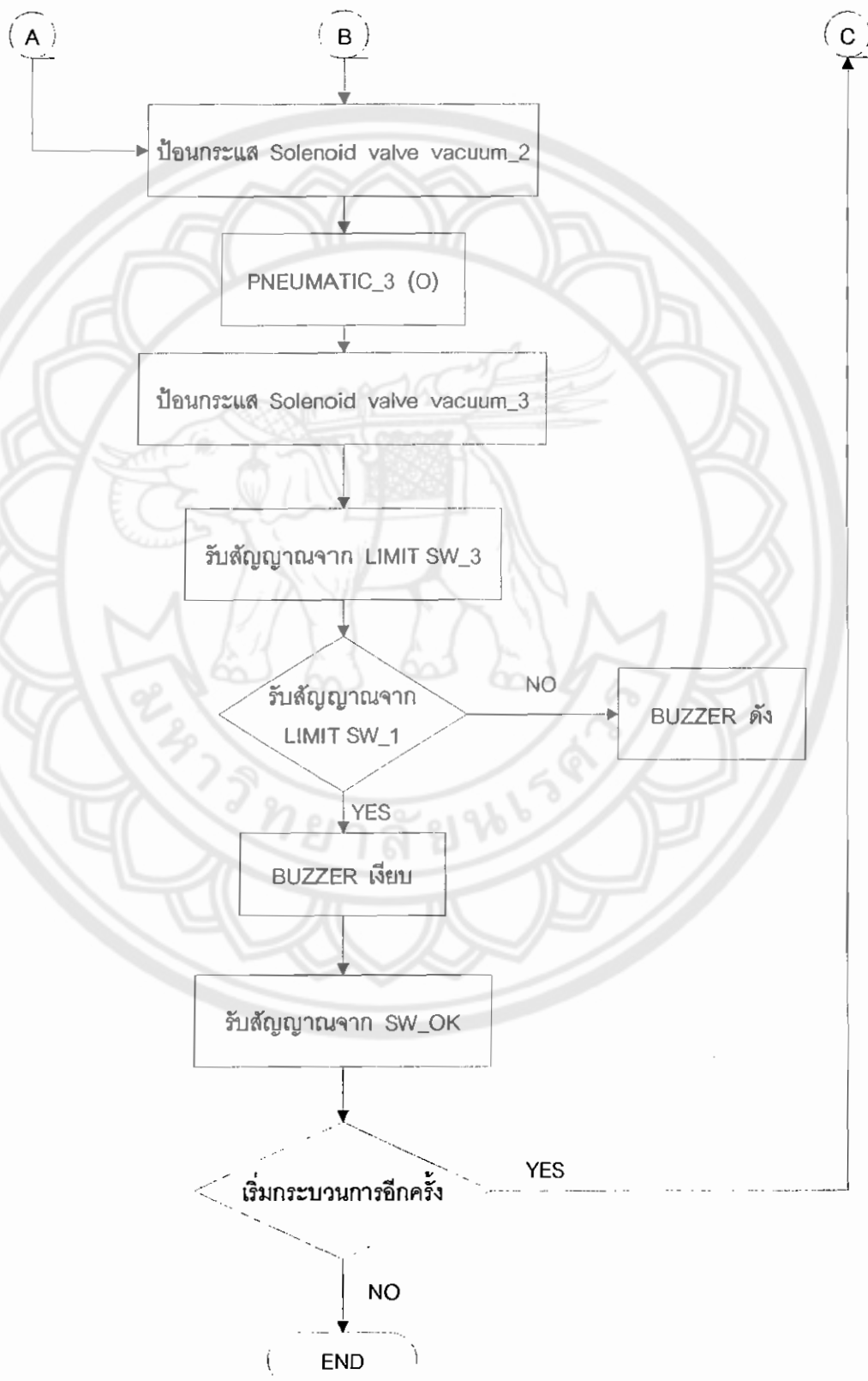
ภาคผนวก ค

มหาวิทยาลัยพระนคร

## Flow Chart ขั้นตอนการทำงานของเครื่อง



## Flow Chart ขั้นตอนการทำงานของเครื่อง (ต่อ)



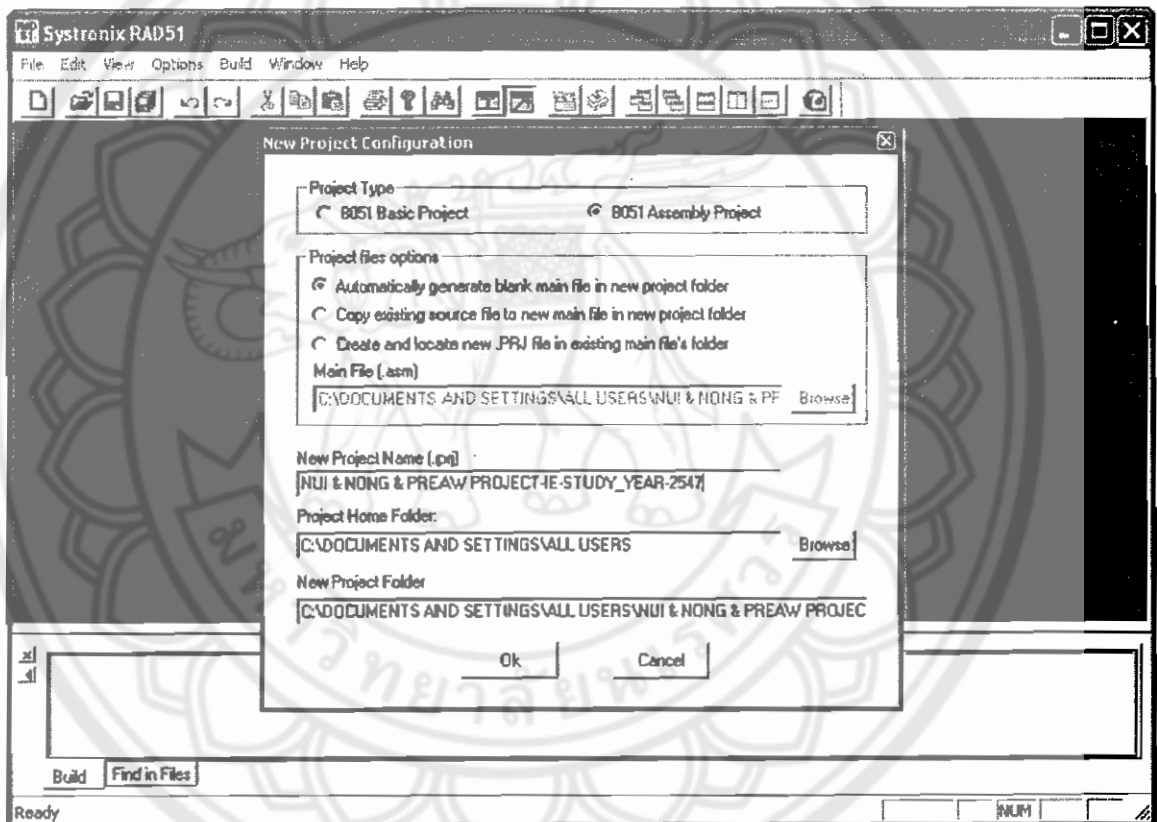




## 1. การใช้งานโปรแกรม RAD51

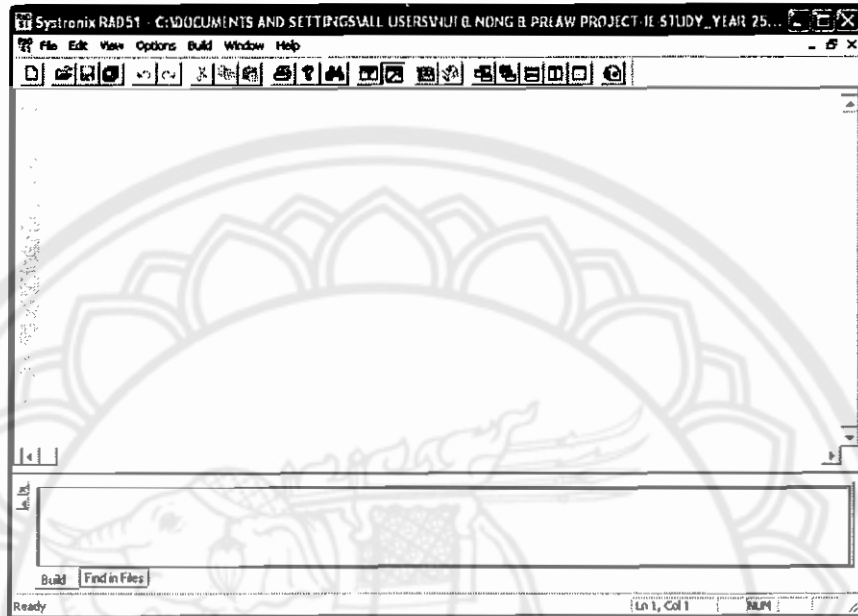
1.1 เมื่อเปิดโปรแกรม RAD51 ไปที่เมนู File → New → Project กำหนดให้สร้างแฟ้มงาน 8051 y Project เลือก Automatic generate blank main file in new project folder ที่ช่อง Project home folder ให้กดปุ่ม Browse เพื่อเลือกโฟลเดอร์ C:/MCS51\_lab หากยังไม่มีให้สร้างขึ้นมาใหม่ (หรือจะใช้ชื่ออื่นก็ได้ตามต้องการ)

1.2 กำหนดชื่อแฟ้มงานลงในช่อง New Project Name [.prj] ที่ช่อง New Project Folder จะปรากฏชื่อและตำแหน่งของแฟ้มงานที่สร้างใหม่ ชื่อจากนั้นกดปุ่ม OK



รูปที่ ๑.1 การสร้างแฟ้มงาน 8051 Assembly Project

จะปรากฏหน้าต่างเอดิเตอร์ชื่อ C:\DOCUMENT AND SETTINGS\ALL USER\NUI & NONG & PREAW PROJECT-IE-STUDY\_YEAR-2547 ดังรูป



รูปที่ ง.2 แสดงผลการสร้างแฟ้มงานหรือ Project ที่สมบูรณ์ ด้านบนคือหน้าต่างเอดิเตอร์ ส่วนหน้าต่างด้านล่างคือเอดิตอร์ที่ใช้สำหรับการแจ้งผลการสร้างแฟ้มผลงานและผลการแอสเซมเบลอร์

### 1.3 เขียนโปรแกรมด้วยภาษาแอสเซมบลี ดังรูป

The screenshot shows a window titled "Systronix RAD51" with a menu bar (File, Edit, View, Options, Build, Window, Help) and a toolbar. The main text area contains the following information:

```

*****
: Programmer      : NUI & NONG & PREAW PROJECT-IE-STUDY_YEAR-2547
: Description     : User interface by leap display
: For            : MCS-51:IC Intel 89C52
: Filename       : NUI_Year_Month_Day.asa
: Assembler      : Systronix RAD51
: Copyright (C) 2004-2005 MTEC & NARESUAN UNIVERSITY.
*****

: Defines Port & Pin Name
-----
LCD PORT
-----
SPARE          BIT    P2.6   : ^^RELAY_2_1
BUZZER         BIT    P2.5   : ^^RELAY_2_2
LAMP_IN        BIT    P0.1   : ^^RELAY_2_3
LAMP_OUT       BIT    P0.0   : ^^RELAY_2_4
LAMP_PLUG      BIT    P0.3   : ^^RELAY_2_5
LAMP_VAC       BIT    P0.2   : ^^RELAY_2_6

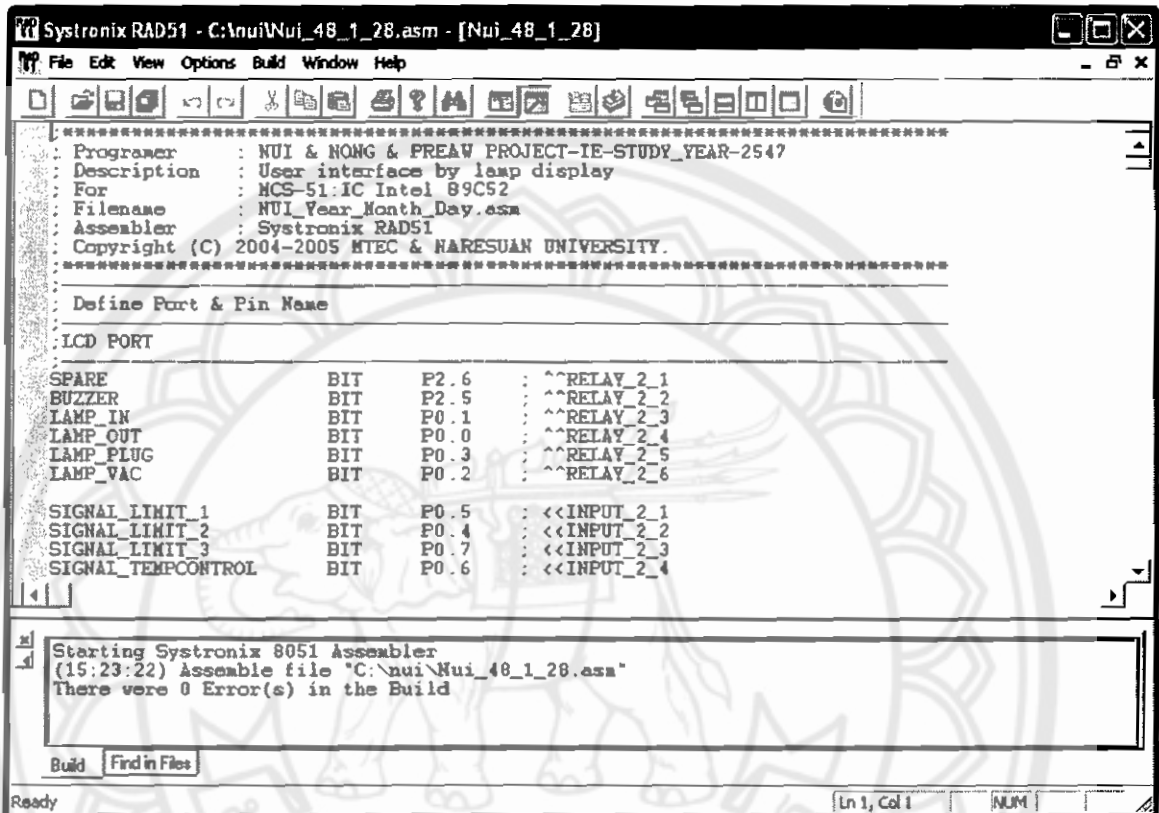
SIGNAL_LIMIT_1 BIT    P0.5   : <<INPUT_2_1
SIGNAL_LIMIT_2 BIT    P0.4   : <<INPUT_2_2
SIGNAL_LIMIT_3 BIT    P0.7   : <<INPUT_2_3
SIGNAL_TEMPCONTROL BIT    P0.6   : <<INPUT_2_4

```

At the bottom of the window, there are buttons for "Build" and "Find in Files", and a status bar showing "Ready", "Ln 1, Col 1", and "NUM".

รูปที่ ๓.3 ตัวอย่างโปรแกรม

1.4 หลังจากเขียนโปรแกรมเสร็จให้คลิกที่  เพื่อทำการบันทึกโปรแกรม และคลิกที่  เพื่อทำการ Assemble โปรแกรม ตรวจสอบความผิดพลาดที่เกิดจากการเขียนโปรแกรม ดังรูป



Systronix RAD51 - C:\nui\nui\_48\_1\_28.asm - [Nui\_48\_1\_28]

File Edit View Options Build Window Help

```

*****
: Programmer      : NUI & NONG & PREAW PROJECT-IE-STUDY_YEAR-2547
: Description     : User interface by lamp display
: For             : MCS-51:IC Intel 89C52
: Filename        : NUI_Year_Month_Day.asm
: Assembler       : Systronix RAD51
: Copyright (C)  : 2004-2005 MTEC & NARESUAN UNIVERSITY.
*****

: Define Part & Pin Name
-----
: LCD PORT
-----
SPARE          BIT    P2.6    : ^RELAY_2_1
BUZZER         BIT    P2.5    : ^RELAY_2_2
LAMP_IN        BIT    P0.1    : ^RELAY_2_3
LAMP_OUT       BIT    P0.0    : ^RELAY_2_4
LAMP_PLUG      BIT    P0.3    : ^RELAY_2_5
LAMP_VAC       BIT    P0.2    : ^RELAY_2_6

SIGNAL_LIMIT_1 BIT    P0.5    : <<INPUT_2_1
SIGNAL_LIMIT_2 BIT    P0.4    : <<INPUT_2_2
SIGNAL_LIMIT_3 BIT    P0.7    : <<INPUT_2_3
SIGNAL_TEMPCONTROL BIT    P0.6    : <<INPUT_2_4

```

Starting Systronix 8051 Assembler  
(15:23:22) Assemble file "C:\nui\nui\_48\_1\_28.asm"  
There were 0 Error(s) in the Build

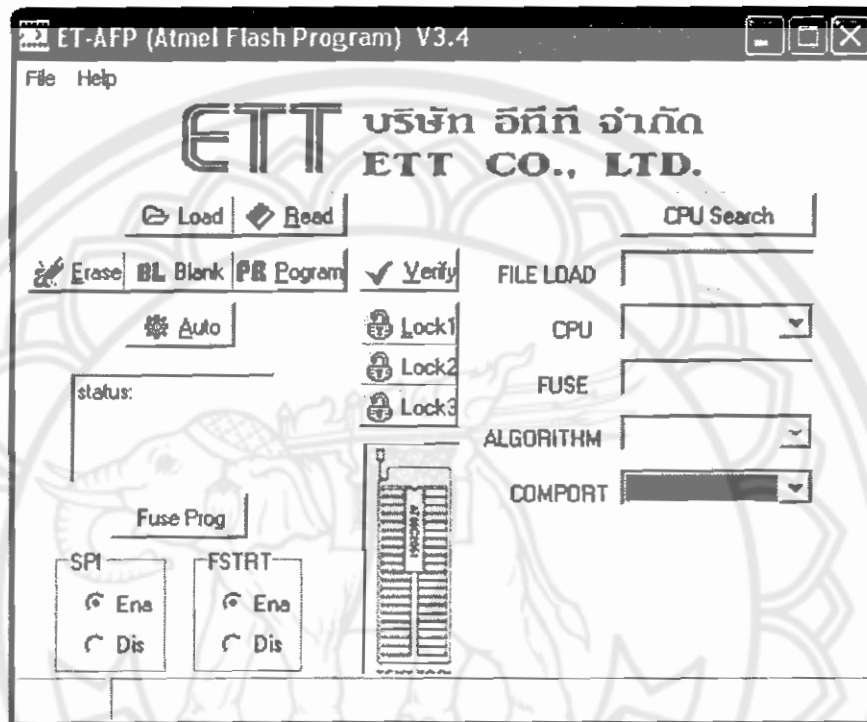
Build Find in Files

Ready Ln 1, Col 1 NUM

รูปที่ 3.4 ตรวจสอบโปรแกรม

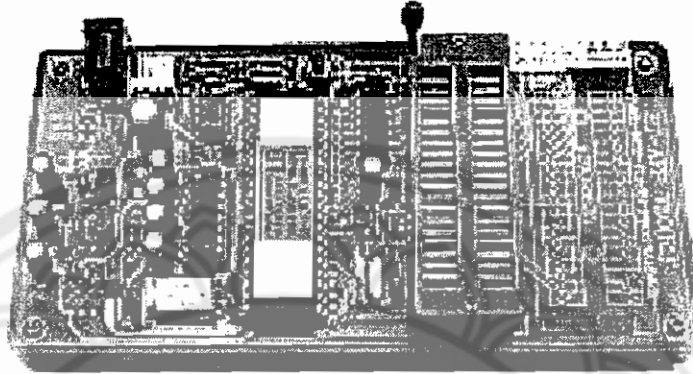
2. การใช้งานบอร์ด ET-AFP V1.0 ร่วมกับโปรแกรม AFP34 ในการเขียนข้อมูลลงหน่วยความจำโปรแกรม ในไมโครคอนโทรลเลอร์ MCS-51

2.1 เมื่อติดตั้งโปรแกรมเรียบร้อยแล้วให้เปิดโปรแกรม AFP34 ขึ้นมาใช้งานดังรูป

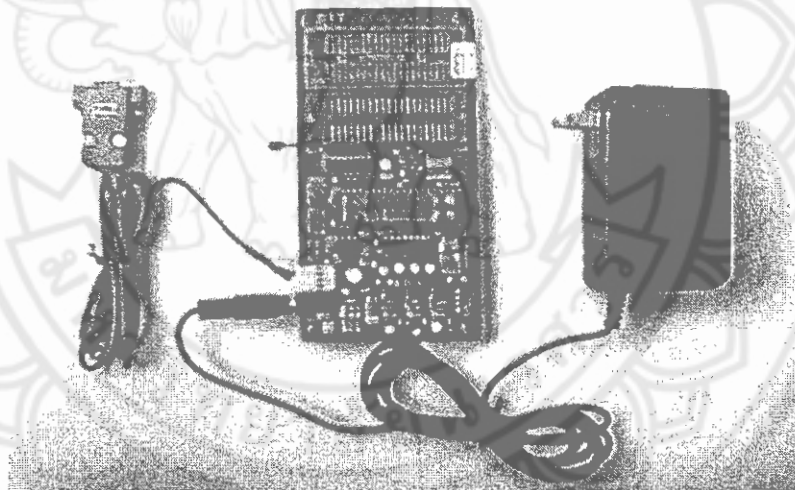


รูปที่ ๓.5 หน้าต่างโปรแกรม ET-AFP


2.2 เปิดไฟเลี้ยงบอร์ด ET-AFP V1.0 โดยต่อ ADAPTER 18 V DC และต่อสาย RS232 แบบ 9 PIN เข้ากับคอมพิวเตอร์

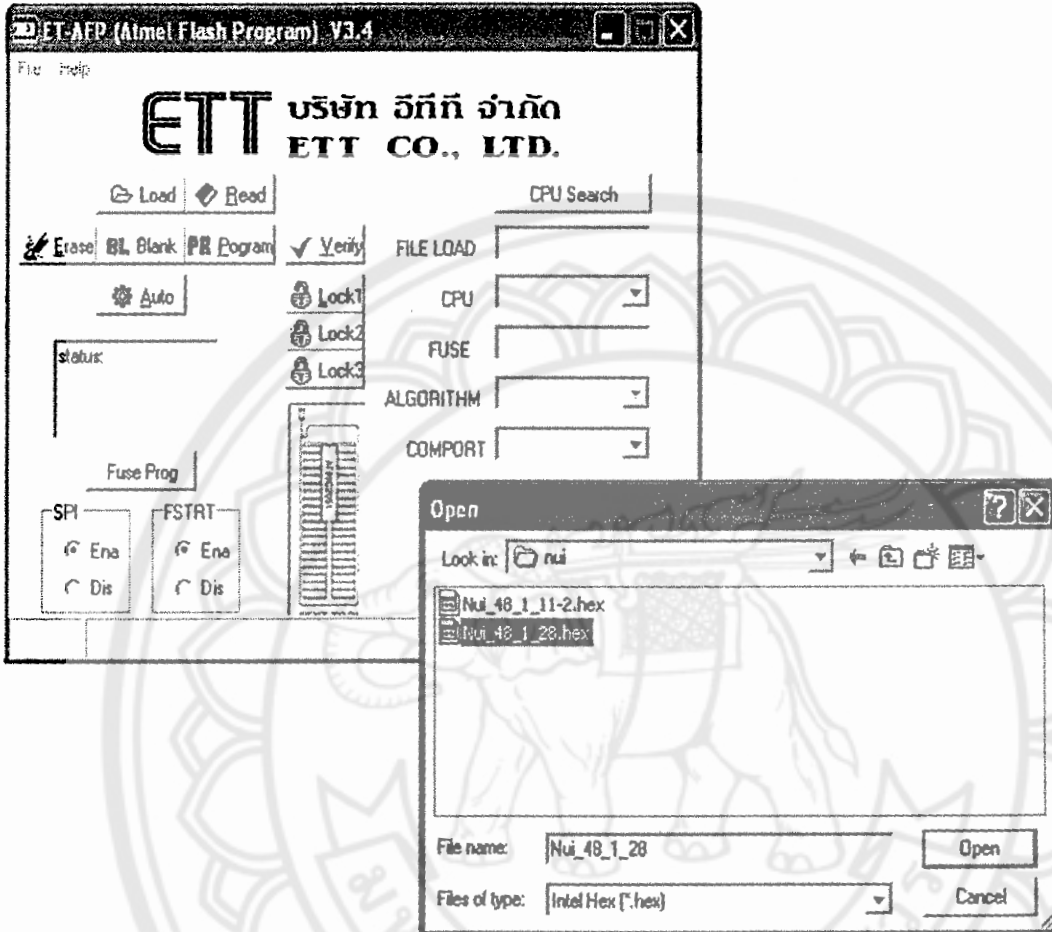


รูปที่ ๓.6 บอร์ด ET-AFP V1.0



รูปที่ ๓.7 ต่อ ADAPTER 18 V DC และต่อสาย RS232 แบบ 9 PIN

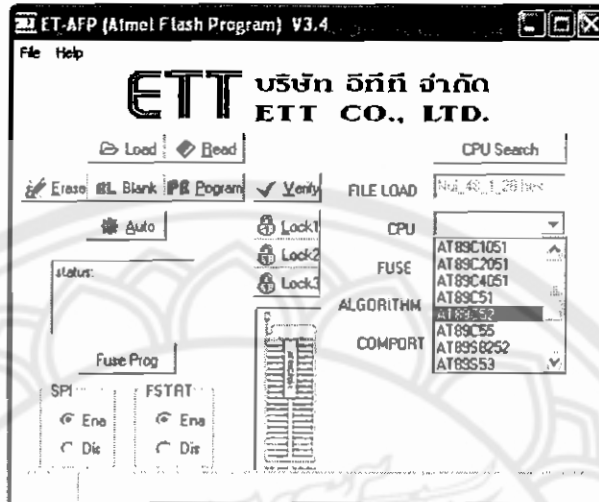
2.3 คลิกปุ่ม  Load โหลดไฟล์นามสกุล .hex ที่ต้องการเขียนลงหน่วยความจำดังรูป



รูปที่ 3.8 การโหลดไฟล์นามสกุล .hex

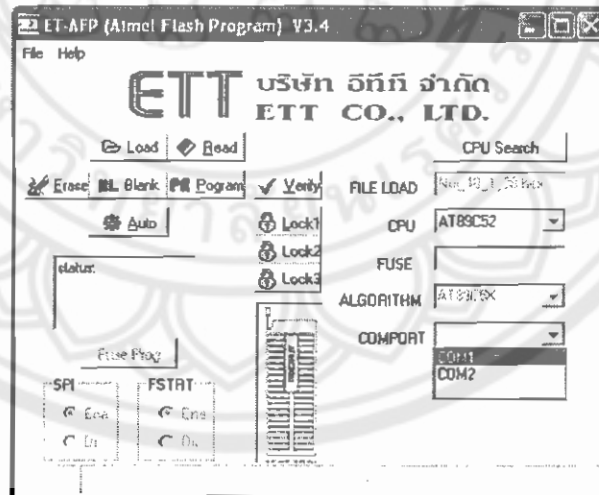


## 2.4 เลือกเบอร์ไมโครคอนโทรลเลอร์ที่ต้องการ โดยเลือก AT89C52 ดังรูป




รูปที่ ๓.9 เลือกเบอร์ไมโครคอนโทรลเลอร์

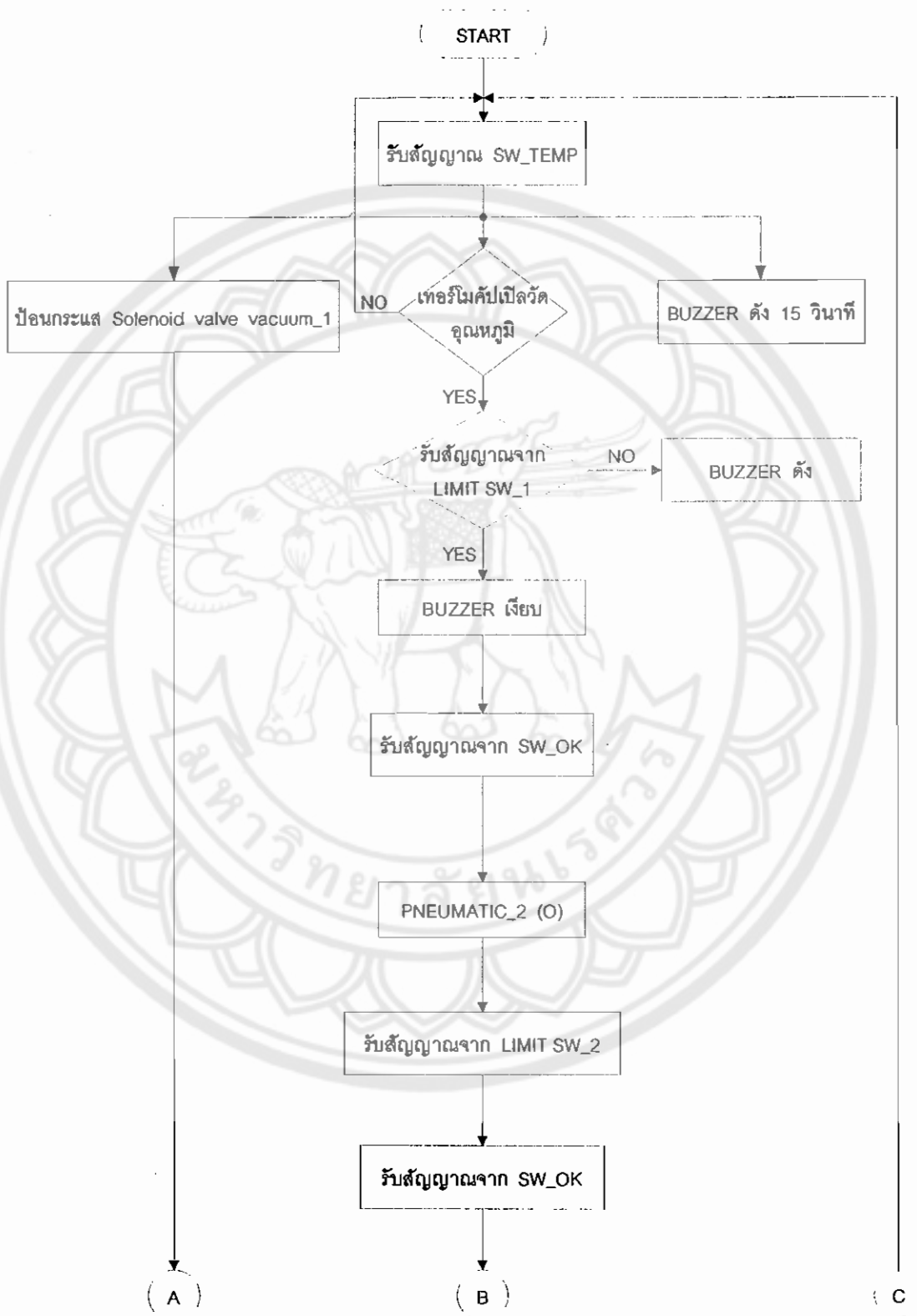
## 2.5 ที่ต้องการให้ซอฟต์แวร์ AFP34 ติดต่อกับไมโครคอนโทรลเลอร์ ดังรูป



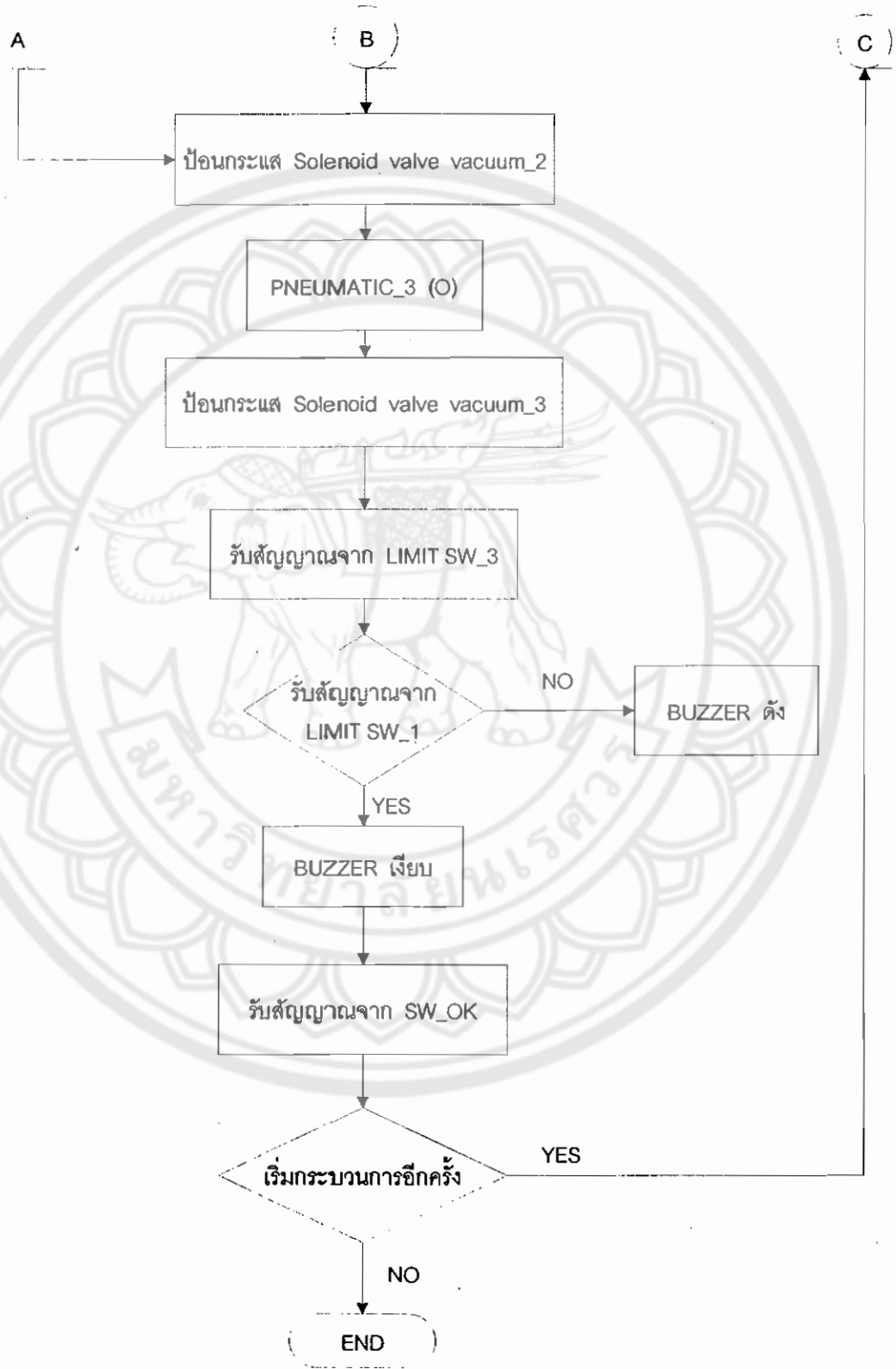
รูปที่ ๓.10 เลือกพอร์ตนานาน

2.6 คลิกปุ่ม  Auto โปรแกรมจะทำการเขียนข้อมูลลงในหน่วยความจำของไมโครคอนโทรลเลอร์อย่างเต็มรูปแบบ

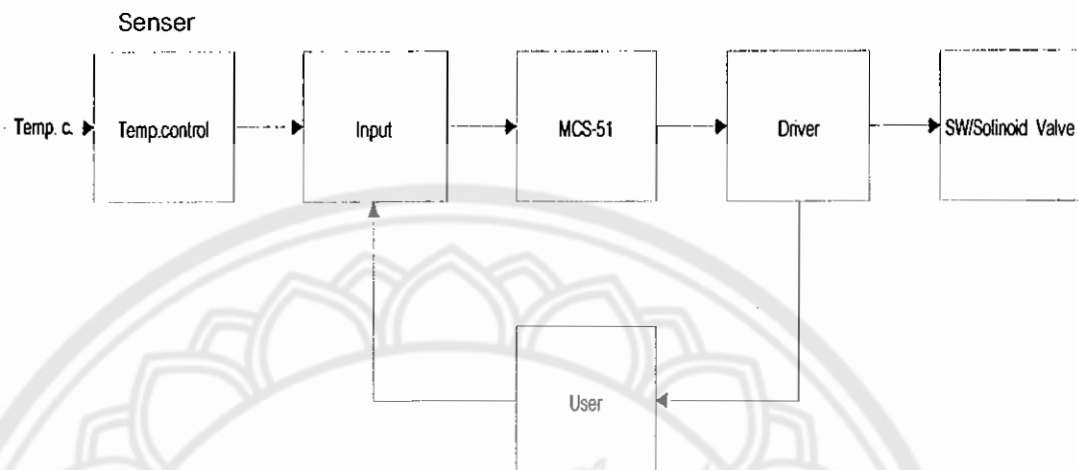
Flow chart โปรแกรมภาษา Assmby



Flow chart โปรแกรมภาษา Assambly (ต่อ)



## Block Diagram



รูปที่ ง.11 แสดงบล็อกไดอะแกรมเบื้องต้นของตู้ควบคุมระบบนิวแมติกส์และระบบ  
สัญญาณของเตาหลอมโลหะสำหรับงานหล่อแบบอินเวสเมนต์

## โปรแกรม RAD51

เป็นโปรแกรมที่ใช้เขียนข้อมูลโปรแกรมลงหน่วยความจำไมโครคอนโทรลเลอร์ AT89C52

โปรแกรมภาษา Assembly

\*\*\*\*\*

; Programmer : NUI & NONG & PREAW PROJECT-IE-STUDY\_YEAR-2547

; Description : User interface by lamp display

; For : MCS-51:IC Intel 89C52

; Filename : NUI\_Year\_Month\_Day.asm

; Assembler : Systronix RAD51

; Copyright (C) 2004-2005 MTEC & NARESUAN UNIVERSITY.

\*\*\*\*\*

-----  
; Define Port & Pin Name  
-----

;LCD PORT  
-----

SPARE	BIT	P2.6	; ^^RELAY_2_1
BUZZER	BIT	P2.5	; ^^RELAY_2_2
LAMP_IN	BIT	P0.1	; ^^RELAY_2_3
LAMP_OUT	BIT	P0.0	; ^^RELAY_2_4
LAMP_PLUG	BIT	P0.3	; ^^RELAY_2_5
LAMP_VAC	BIT	P0.2	; ^^RELAY_2_6
SIGNAL_LIMIT_1	BIT	P0.5	; <<INPUT_2_1
SIGNAL_LIMIT_2	BIT	P0.4	; <<INPUT_2_2
SIGNAL_LIMIT_3	BIT	P0.7	; <<INPUT_2_3
SIGNAL_TEMPCONTROL	BIT	P0.6	; <<INPUT_2_4

```

;-----
;12BPORT
;-----

VALVE_VACUUM_1      BIT      P1.0  ; ^^RELAY_1_1
VALVE_VACUUM_2      BIT      P1.1  ; ^^RELAY_1_2
VALVE_VACUUM_3      BIT      P1.2  ; ^^RELAY_1_3
VALVE_PNEUMATIC_1   BIT      P1.3  ; ^^RELAY_1_4
VALVE_PNEUMATIC_2   BIT      P1.4  ; ^^RELAY_1_5
VALVE_PNEUMATIC_3   BIT      P1.5  ; ^^RELAY_1_6
LAMP_SW_TEMP        BIT      P1.6  ; ^^RELAY_1_7
LAMP_SW_OK          BIT      P1.7  ; ^^RELAY_1_8

SIGNAL_SW_TEMP      BIT      P3.2  ; <<INPUT_1_1
SIGNAL_SW_OK        BIT      P3.3  ; <<INPUT_1_2
SIGNAL_SW_CANCEL    BIT      P3.4  ; <<INPUT_1_3

;-----
; Main Program.
;-----

                ORG      0000H      ; Reset Vector

MAIN:
                SETB     BUZZER
                SETB     LAMP_IN
                SETB     LAMP_OUT
                SETB     LAMP_PLUG
                SETB     LAMP_VAC
                SETB     VALVE_VACUUM_1
                SETB     VALVE_VACUUM_2
                SETB     VALVE_VACUUM_3
                SETB     VALVE_PNEUMATIC_1

```

```
SETB    VALVE_PNEUMATIC_2
SETB    VALVE_PNEUMATIC_3
SETB    LAMP_SW_OK
SETB    LAMP_SW_TEMP
```

```
ACALL   DELAY_1s
```

```
;-----
; LOOP STEP 1
;-----
```

```
LOOP_STEP_1:  SETB    BUZZER
               SETB    LAMP_IN
               SETB    LAMP_OUT
               SETB    LAMP_PLUG
               SETB    LAMP_VAC
               SETB    VALVE_VACUUM_1
               SETB    VALVE_VACUUM_2
               SETB    VALVE_VACUUM_3
               SETB    VALVE_PNEUMATIC_1
               SETB    VALVE_PNEUMATIC_2
               SETB    VALVE_PNEUMATIC_3
               SETB    LAMP_SW_OK
               CLR     LAMP_SW_TEMP
```

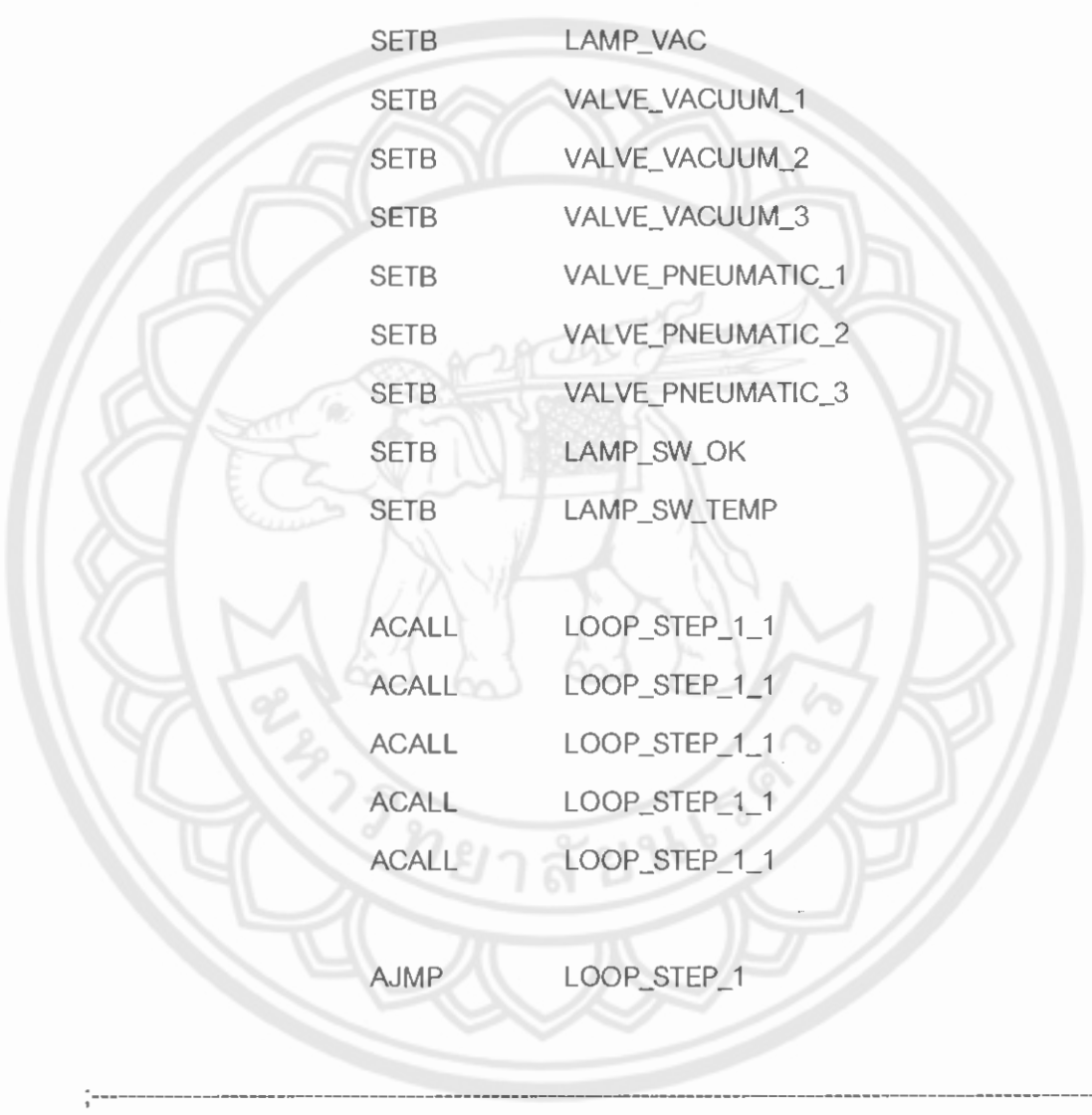
```
ACALL   LOOP_STEP_1_1
```

```
ACALL   LOOP_STEP_1_1
```

```
ACALL   LOOP_STEP_1_1
```

```
ACALL   LOOP_STEP_1_1
```

```
ACALL   LOOP_STEP_1_1
```



```

SETB    BUZZER
SETB    LAMP_IN
SETB    LAMP_OUT
SETB    LAMP_PLUG
SETB    LAMP_VAC
SETB    VALVE_VACUUM_1
SETB    VALVE_VACUUM_2
SETB    VALVE_VACUUM_3
SETB    VALVE_PNEUMATIC_1
SETB    VALVE_PNEUMATIC_2
SETB    VALVE_PNEUMATIC_3
SETB    LAMP_SW_OK
SETB    LAMP_SW_TEMP

ACALL   LOOP_STEP_1_1
ACALL   LOOP_STEP_1_1
ACALL   LOOP_STEP_1_1
ACALL   LOOP_STEP_1_1
ACALL   LOOP_STEP_1_1

AJMP    LOOP_STEP_1

```

---

```

LOOP_STEP_1_1:  JNB    SIGNAL_SW_TEMP,LOOP_STEP_1_2
                ACALL  DELAY_100ms
                RET

```

```

LOOP_STEP_1_2:  JB     SIGNAL_SW_TEMP,LOOP_STEP_1_3

```





```
ACALL    LOOP_STEP_1_4    ;1s
ACALL    LOOP_STEP_1_4    ;1s
ACALL    LOOP_STEP_1_4    ;1s
ACALL    LOOP_STEP_1_4    ;1s
RET
```

---

```
LOOP_STEP_1_4: ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>1
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>2
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>3
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>4
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>5
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>6
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>7
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>8
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>9
               ACALL    LOOP_STEP_1_5    ;>10
RET
```

---

```
LOOP_STEP_1_5: JB      SIGNAL_TEMPCONTROL,LOOP_STEP_1_6
               JNB     SIGNAL_SW_CANCEL,LOOP_STEP_1_CANCEL
               ACALL   DELAY_100ms
RET
```

```
LOOP_STEP_1_6: SETB    BUZZER
               SETB    LAMP_IN
               SETB    LAMP_OUT
               SETB    LAMP_PLUG
```

```

CLR          LAMP_VAC
CLR          VALVE_VACUUM_1
SETB        VALVE_VACUUM_2
SETB        VALVE_VACUUM_3
SETB        VALVE_PNEUMATIC_1
SETB        VALVE_PNEUMATIC_2
SETB        VALVE_PNEUMATIC_3
SETB        LAMP_SW_OK
SETB        LAMP_SW_TEMP

AJMP        LOOP_STEP_2

LOOP_STEP_1_CANCEL:  AJMP        LOOP_CANCEL
;-----
; LOOP STEP 2 >> MOLE IN
;-----

LOOP_STEP_2:  CLR          BUZZER
              CLR          LAMP_IN
              SETB        LAMP_OUT
              SETB        LAMP_PLUG
              CLR          LAMP_VAC
              CLR          VALVE_VACUUM_1
              SETB        VALVE_VACUUM_2
              SETB        VALVE_VACUUM_3
              SETB        VALVE_PNEUMATIC_1
              SETB        VALVE_PNEUMATIC_2
              SETB        VALVE_PNEUMATIC_3
              SETB        LAMP_SW_OK

```

SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

SETB BUZZER

SETB LAMP\_IN

SETB LAMP\_OUT

SETB LAMP\_PLUG

CLR LAMP\_VAC

CLR VALVE\_VACUUM\_1

SETB VALVE\_VACUUM\_2

SETB VALVE\_VACUUM\_3

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_1

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_2

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3

SETB LAMP\_SW\_OK

SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

ACALL LOOP\_STEP\_2\_1

AJMP LOOP\_STEP\_2

```

LOOP_STEP_2_1:  JNB      SIGNAL_LIMIT_1,LOOP_STEP_2_2
                JNB      SIGNAL_SW_CANCEL,LOOP_STEP_2_CANCEL
                ACALL    DELAY_100ms
                RET

```

```

LOOP_STEP_2_2:  AJMP     LOOP_STEP_3

```

```

LOOP_STEP_2_CANCEL:  AJMP     LOOP_CANCEL

```

```

; LOOP STEP 3 PUSH OK

```

```

LOOP_STEP_3:  SETB     BUZZER
                CLR      LAMP_IN
                SETB     LAMP_OUT
                SETB     LAMP_PLUG
                CLR      LAMP_VAC
                CLR      VALVE_VACUUM_1
                SETB     VALVE_VACUUM_2
                SETB     VALVE_VACUUM_3
                SETB     VALVE_PNEUMATIC_1
                SETB     VALVE_PNEUMATIC_2
                SETB     VALVE_PNEUMATIC_3
                CLR      LAMP_SW_OK
                SETB     LAMP_SW_TEMP

                ACALL    LOOP_STEP_3_1
                ACALL    LOOP_STEP_3_1

```

```

ACALL    LOOP_STEP_3_1
ACALL    LOOP_STEP_3_1
ACALL    LOOP_STEP_3_1

```

```

SETB     BUZZER
CLR      LAMP_IN
SETB     LAMP_OUT
SETB     LAMP_PLUG
CLR      LAMP_VAC
CLR      VALVE_VACUUM_1
SETB     VALVE_VACUUM_2
SETB     VALVE_VACUUM_3
SETB     VALVE_PNEUMATIC_1
SETB     VALVE_PNEUMATIC_2
SETB     VALVE_PNEUMATIC_3
SETB     LAMP_SW_OK
SETB     LAMP_SW_TEMP

```

```

ACALL    LOOP_STEP_3_1
ACALL    LOOP_STEP_3_1
ACALL    LOOP_STEP_3_1
ACALL    LOOP_STEP_3_1
ACALL    LOOP_STEP_3_1

```

```

AJMP     LOOP_STEP_3

```

```

LOOP_STEP_3_1:  JNB     SIGNAL_SW_OK,LOOP_STEP_3_2
                JNB     SIGNAL_SW_CANCEL,LOOP_STEP_3_CANCEL
                ACALL    DELAY_100ms

```

```

RET

LOOP_STEP_3_2:  JB      SIGNAL_SW_OK,LOOP_STEP_3_3
                ACALL   DELAY_100ms
                AJMP    LOOP_STEP_3_2

LOOP_STEP_3_3:  AJMP    LOOP_STEP_4

LOOP_STEP_3_CANCEL:  AJMP    LOOP_CANCEL

;-----
; LOOP STEP 4 >> MOLE UP
;-----

LOOP_STEP_4:   SETB    BUZZER
                SETB    LAMP_IN
                SETB    LAMP_OUT
                SETB    LAMP_PLUG
                CLR     LAMP_VAC
                CLR     VALVE_VACUUM_1
                SETB    VALVE_VACUUM_2
                SETB    VALVE_VACUUM_3
                SETB    VALVE_PNEUMATIC_1
                CLR     VALVE_PNEUMATIC_2
                SETB    VALVE_PNEUMATIC_3
                SETB    LAMP_SW_OK
                SETB    LAMP_SW_TEMP

                ACALL   LOOP_STEP_4_1
                ACALL   LOOP_STEP_4_1

```

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

SETB BUZZER

SETB LAMP\_IN

SETB LAMP\_OUT

SETB LAMP\_PLUG

CLR LAMP\_VAC

CLR VALVE\_VACUUM\_1

SETB VALVE\_VACUUM\_2

SETB VALVE\_VACUUM\_3

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_1

CLR VALVE\_PNEUMATIC\_2

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3

SETB LAMP\_SW\_OK

SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

ACALL LOOP\_STEP\_4\_1

AJMP LOOP\_STEP\_4

LOOP\_STEP\_4\_1: JNB SIGNAL\_LIMIT\_2,LOOP\_STEP\_4\_2

JNB SIGNAL\_SW\_CANCEL,LOOP\_STEP\_4\_CANCEL

ACALL DELAY\_100ms



```
RET

LOOP_STEP_4_2:  SETB    BUZZER
                SETB    LAMP_IN
                SETB    LAMP_OUT
                SETB    LAMP_PLUG
                CLR     LAMP_VAC
                CLR     VALVE_VACUUM_1
                SETB    VALVE_VACUUM_2
                SETB    VALVE_VACUUM_3
                SETB    VALVE_PNEUMATIC_1
                CLR     VALVE_PNEUMATIC_2
                SETB    VALVE_PNEUMATIC_3
                SETB    LAMP_SW_OK
                SETB    LAMP_SW_TEMP
                ACALL   DELAY_1s
                ACALL   DELAY_1s

LOOP_STEP_4_3:  SETB    BUZZER
                SETB    LAMP_IN
                SETB    LAMP_OUT
                SETB    LAMP_PLUG
                CLR     LAMP_VAC
                CLR     VALVE_VACUUM_1
                SETB    VALVE_VACUUM_2
                SETB    VALVE_VACUUM_3
                SETB    VALVE_PNEUMATIC_1
                CLR     VALVE_PNEUMATIC_2
```

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3

CLR LAMP\_SW\_OK

SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

SETB BUZZER

SETB LAMP\_IN

SETB LAMP\_OUT

SETB LAMP\_PLUG

CLR LAMP\_VAC

CLR VALVE\_VACUUM\_1

SETB VALVE\_VACUUM\_2

SETB VALVE\_VACUUM\_3

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_1

CLR VALVE\_PNEUMATIC\_2

SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3

SETB LAMP\_SW\_OK

SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

ACALL LOOP\_STEP\_4\_4

```

                                AJMP      LOOP_STEP_4_3

LOOP_STEP_4_4:                JNB        SIGNAL_SW_OK,LOOP_STEP_4_5
                                JNB        SIGNAL_SW_CANCEL,LOOP_STEP_4_CANCEL
                                ACALL       DELAY_100ms
                                RET

LOOP_STEP_4_5:                AJMP      LOOP_STEP_5

LOOP_STEP_4_CANCEL:          AJMP      LOOP_CANCEL
;-----
; LOOP STEP 5 OPEN V2
;-----

LOOP_STEP_5:                 SETB      BUZZER
                                SETB      LAMP_IN
                                SETB      LAMP_OUT
                                SETB      LAMP_PLUG
                                CLR        LAMP_VAC
                                CLR        VALVE_VACUUM_1
                                CLR        VALVE_VACUUM_2
                                SETB      VALVE_VACUUM_3
                                SETB      VALVE_PNEUMATIC_1
                                CLR        VALVE_PNEUMATIC_2
                                SETB      VALVE_PNEUMATIC_3
                                SETB      LAMP_SW_OK
                                SETB      LAMP_SW_TEMP

                                ACALL       DELAY_1s

```

ACALL DELAY\_1s

ACALL DELAY\_1s

-----  
; LOOP STEP 6 PLUG UP  
-----

LOOP\_STEP\_6: SETB BUZZER  
SETB LAMP\_IN  
SETB LAMP\_OUT  
CLR LAMP\_PLUG  
CLR LAMP\_VAC  
SETB VALVE\_VACUUM\_1  
CLR VALVE\_VACUUM\_2  
SETB VALVE\_VACUUM\_3  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_1  
CLR VALVE\_PNEUMATIC\_2  
CLR VALVE\_PNEUMATIC\_3  
SETB LAMP\_SW\_OK  
SETB LAMP\_SW\_TEMP  
  
ACALL DELAY\_1s  
ACALL DELAY\_1s  
ACALL DELAY\_1s  
ACALL DELAY\_1s  
ACALL DELAY\_1s

-----  
; LOOP STEP 7  
-----

```
LOOP_STEP_7:   SETB     BUZZER
                SETB     LAMP_IN
                SETB     LAMP_OUT
                CLR      LAMP_PLUG
                CLR      LAMP_VAC
                SETB     VALVE_VACUUM_1
                CLR      VALVE_VACUUM_2
                SETB     VALVE_VACUUM_3
                SETB     VALVE_PNEUMATIC_1
                CLR      VALVE_PNEUMATIC_2
                CLR      VALVE_PNEUMATIC_3
                SETB     LAMP_SW_OK
                SETB     LAMP_SW_TEMP

                ACALL    DELAY_1s
                ACALL    DELAY_1s
                ACALL    DELAY_1s
                ACALL    DELAY_1s
                ACALL    DELAY_1s
```

---

```
; LOOP STEP 8
```

---

```
LOOP_STEP_8:   SETB     BUZZER
                SETB     LAMP_IN
                SETB     LAMP_OUT
                SETB     LAMP_PLUG
                CLR      LAMP_VAC
                SETB     VALVE_VACUUM_1
```

```
CLR          VALVE_VACUUM_2
SETB        VALVE_VACUUM_3
SETB        VALVE_PNEUMATIC_1
CLR          VALVE_PNEUMATIC_2
SETB        VALVE_PNEUMATIC_3
SETB        LAMP_SW_OK
SETB        LAMP_SW_TEMP

ACALL       DELAY_1s
ACALL       DELAY_1s

;-----
; LOOP STEP 9 - OPEN V3
;-----

LOOP_STEP_9: SETB        BUZZER
              SETB        LAMP_IN
              SETB        LAMP_OUT
              SETB        LAMP_PLUG
              CLR         LAMP_VAC
              SETB        VALVE_VACUUM_1
              SETB        VALVE_VACUUM_2
              CLR         VALVE_VACUUM_3
              SETB        VALVE_PNEUMATIC_1
              CLR         VALVE_PNEUMATIC_2
              SETB        VALVE_PNEUMATIC_3
              SETB        LAMP_SW_OK
              SETB        LAMP_SW_TEMP

              ACALL       DELAY_1s
```

ACALL DELAY\_1s

;-----  
; LOOP STEP 10 >> MOLE DOWN  
;-----

LOOP\_STEP\_10 SETB BUZZER  
SETB LAMP\_IN  
SETB LAMP\_OUT  
SETB LAMP\_PLUG  
CLR LAMP\_VAC  
SETB VALVE\_VACUUM\_1  
SETB VALVE\_VACUUM\_2  
CLR VALVE\_VACUUM\_3  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_1  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_2  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3  
SETB LAMP\_SW\_OK  
SETB LAMP\_SW\_TEMP

;-----  
; LOOP STEP 11  
;-----

LOOP\_STEP\_11: JNB SIGNAL\_LIMIT\_3,LOOP\_STEP\_11\_1  
JNB SIGNAL\_SW\_CANCEL,LOOP\_STEP\_11\_CANCEL  
  
ACALL DELAY\_100ms  
AJMP LOOP\_STEP\_11  
  
LOOP\_STEP\_11\_1: SETB BUZZER

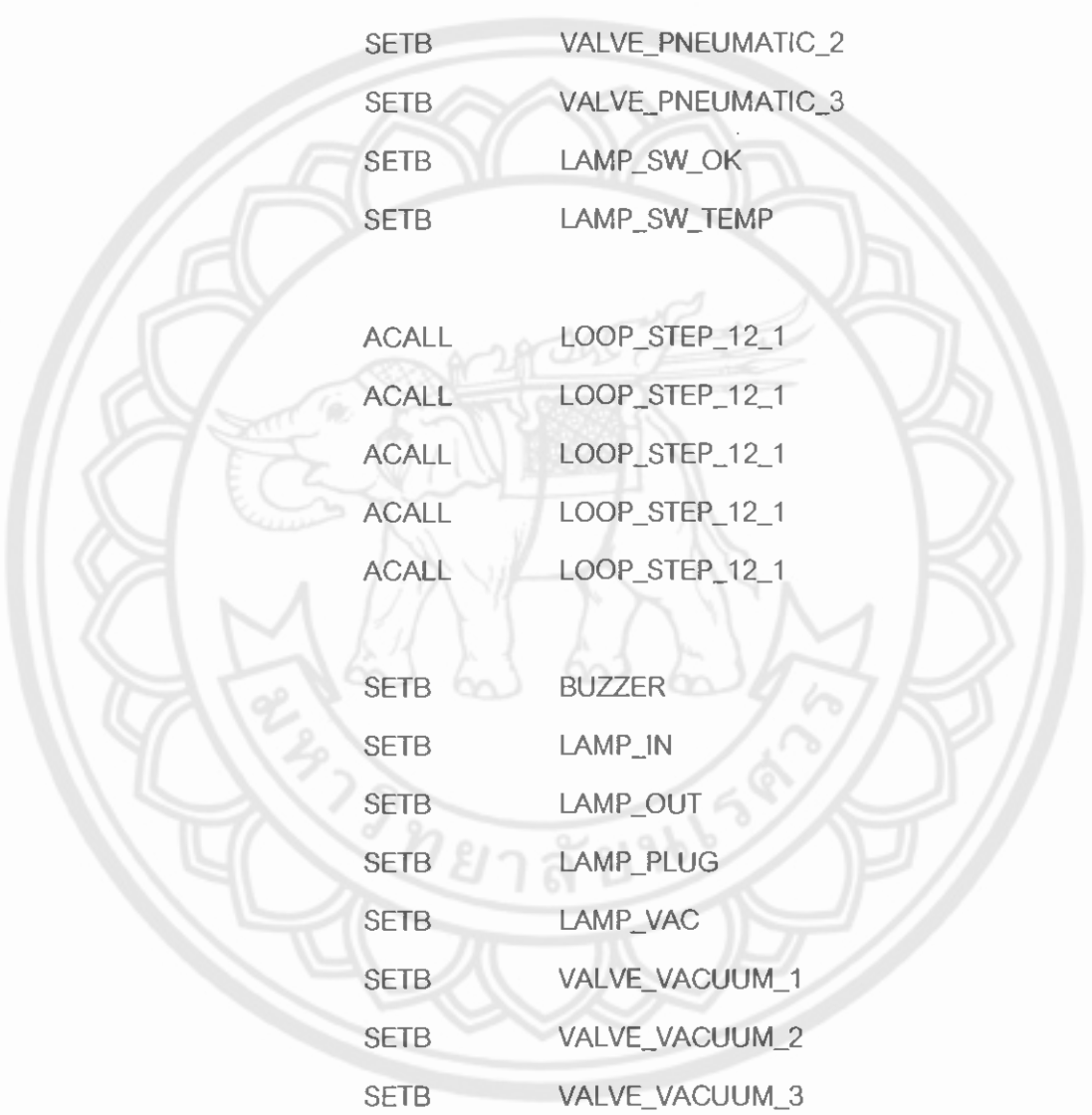
```
SETB      LAMP_IN
SETB      LAMP_OUT
SETB      LAMP_PLUG
SETB      LAMP_VAC
SETB      VALVE_VACUUM_1
SETB      VALVE_VACUUM_2
SETB      VALVE_VACUUM_3
SETB      VALVE_PNEUMATIC_1
SETB      VALVE_PNEUMATIC_2
SETB      VALVE_PNEUMATIC_3
SETB      LAMP_SW_OK
SETB      LAMP_SW_TEMP
ACALL     DELAY_1s
ACALL     DELAY_1s
AJMP     LOOP_STEP_12

LOOP_STEP_11_CANCEL:  AJMP     LOOP_CANCEL

;-----
; LOOP STEP 12 >> MOLE OUT
;-----

LOOP_STEP_12:  CLR      BUZZER
               SETB     LAMP_IN
               CLR      LAMP_OUT
               SETB     LAMP_PLUG
```





SETB	LAMP_VAC
SETB	VALVE_VACUUM_1
SETB	VALVE_VACUUM_2
SETB	VALVE_VACUUM_3
SETB	VALVE_PNEUMATIC_1
SETB	VALVE_PNEUMATIC_2
SETB	VALVE_PNEUMATIC_3
SETB	LAMP_SW_OK
SETB	LAMP_SW_TEMP
ACALL	LOOP_STEP_12_1
ACALL	LOOP_STEP_12_1
ACALL	LOOP_STEP_12_1
ACALL	LOOP_STEP_12_1
ACALL	LOOP_STEP_12_1
SETB	BUZZER
SETB	LAMP_IN
SETB	LAMP_OUT
SETB	LAMP_PLUG
SETB	LAMP_VAC
SETB	VALVE_VACUUM_1
SETB	VALVE_VACUUM_2
SETB	VALVE_VACUUM_3
SETB	VALVE_PNEUMATIC_1
SETB	VALVE_PNEUMATIC_2
SETB	VALVE_PNEUMATIC_3
SETB	LAMP_SW_OK
SETB	LAMP_SW_TEMP



SETB VALVE\_PNEUMATIC\_2  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3  
SETB LAMP\_SW\_OK  
SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1

SETB BUZZER  
SETB LAMP\_IN  
SETB LAMP\_OUT  
SETB LAMP\_PLUG  
SETB LAMP\_VAC  
SETB VALVE\_VACUUM\_1  
SETB VALVE\_VACUUM\_2  
SETB VALVE\_VACUUM\_3  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_1  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_2  
SETB VALVE\_PNEUMATIC\_3  
CLR LAMP\_SW\_OK  
SETB LAMP\_SW\_TEMP

ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1  
ACALL LOOP\_STEP\_13\_1



```
SETB    VALVE_PNEUMATIC_1
SETB    VALVE_PNEUMATIC_2
SETB    VALVE_PNEUMATIC_3
SETB    LAMP_SW_OK
SETB    LAMP_SW_TEMP
```

```
ACALL   DELAY_1s
```

```
ACALL   DELAY_1s
```

```
AJMP    MAIN
```

---

```
; LOOP CHECK CANCEL
```

---

```
LOOP_CHECK_CANCEL:  ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >1
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >2
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >3
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >4
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >5
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >6
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >7
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >8
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >9
                   ACALL   LOOP_CHECK_CANCEL_1  >10
```

```
RET
```

LOOP\_CHECK\_CANCEL\_1:

```

JNB  SIGNAL_SW_CANCEL,LOOP_CHECK_CANCEL_2
ACALL DELAY_100ms
RET

```

LOOP\_CHECK\_CANCEL\_2:

```

JB  SIGNAL_SW_CANCEL,LOOP_CHECK_CANCEL_3
ACALL DELAY_100ms
AJMP LOOP_CHECK_CANCEL_2

```

```

LOOP_CHECK_CANCEL_3: CLR  BUZZER
                    SETB LAMP_IN
                    SETB LAMP_OUT
                    SETB LAMP_PLUG
                    SETB LAMP_VAC
                    SETB VALVE_VACUUM_1
                    SETB VALVE_VACUUM_2
                    SETB VALVE_VACUUM_3
                    SETB VALVE_PNEUMATIC_1
                    SETB VALVE_PNEUMATIC_2
                    SETB VALVE_PNEUMATIC_3
                    SETB LAMP_SW_OK
                    SETB LAMP_SW_TEMP

```

```

ACALL DELAY_1s

```

```

ACALL DELAY_1s

```

```

AJMP MAIN

```

---

; Dummy Delay time LCD\_DELAY, 10m, 100m, 1s

-----

```

LCD_DELAY:      MOV      R7,#002          ; Do 2 times
LCD_DELAY_1:    MOV      R6,#0E6H        ; Each loop = 1 ms
LCD_DELAY_2:    NOP
                NOP
                DJNZ     R6,LCD_DELAY_2
                DJNZ     R7,LCD_DELAY_1
                RET

DELAY_10ms:     MOV      R7,#010          ; Do 10 times
DELAY_10ms_1:   MOV      R6,#0E6H        ; Each loop = 1 ms
DELAY_10ms_2:   NOP
                NOP
                DJNZ     R6,DELAY_10ms_2
                DJNZ     R7,DELAY_10ms_1
                RET

DELAY_100ms:    MOV      R7,#100          ; Do 100 times
DELAY_100ms_1:  MOV      R6,#0E6H        ; Each loop = 1 ms
DELAY_100ms_2:  NOP
                NOP
                DJNZ     R6,DELAY_100ms_2
                DJNZ     R7,DELAY_100ms_1
                RET

DELAY_1s:       MOV      R5,#100          ; Do 100 times
DELAY_1s_1:     ACALL    DELAY_10ms
                DJNZ     R5,DELAY_1s_1
                RET

```

---





### ข้อควรปฏิบัติก่อนการใช้งาน

1. ตรวจสอบสายลมและแรงดันลมที่ Regulator ให้อยู่ในช่วง 5-6 บาร์
2. ตรวจสอบอุปกรณ์ต่าง ๆ ให้อยู่ในตำแหน่งและสภาพที่พร้อมใช้งาน
3. ควรเสียบปลั๊กตัวผู้ให้ขาที่มีสัญลักษณ์ตรงกับรูของปลั๊กตัวเมียที่มีกระแสไฟไหลผ่าน

### ขนาดของแบบหล่อที่ใช้กับเครื่อง

Maximize : 30\*30\*30 cm

Minimize : 10\*10\*25 cm

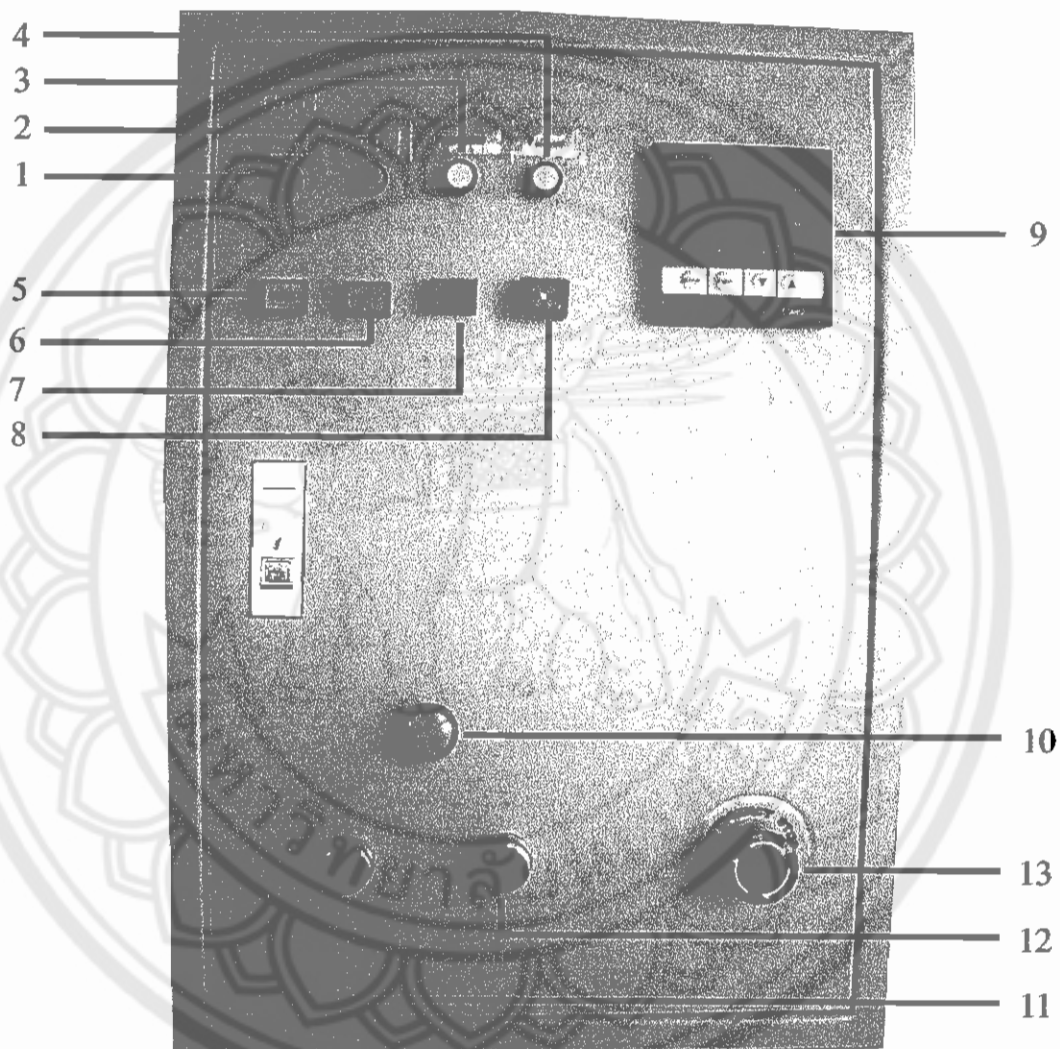
น้ำหนักของแบบหล่อที่มากที่สุดที่รับได้ คือ 50 kg

### ชนิดของวัสดุที่ใช้กับเตาหลอมโลหะสำหรับงานหล่อแบบอินเวสเมนต์

โลหะทุกชนิดที่มีจุดหลอมเหลวไม่เกิน 1200 °C และต้องมีปริมาณไม่เกิน ¼ ของ ปริมาตรของเบ้าหลอม

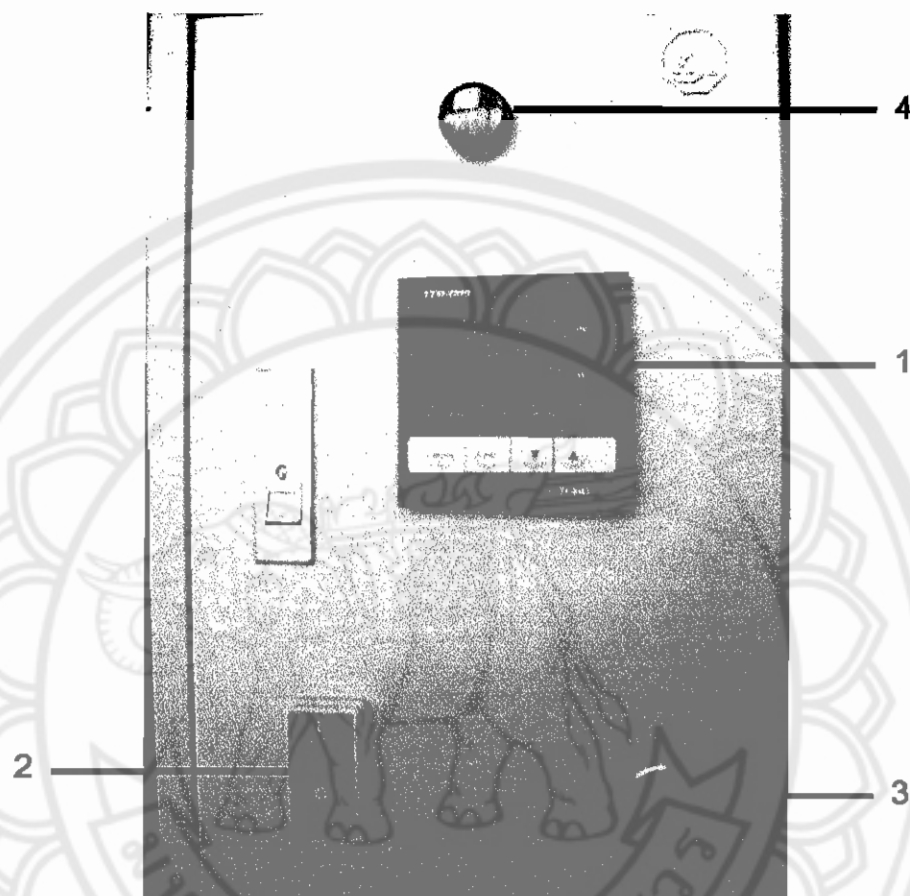
## ปั๊มต่างๆและการทำงานหน้าเครื่อง

### ตู้ควบคุมระบบการปล่อยน้ำโลหะ



1. IN Lamp : สัญญาณไฟแสดงการทำงานของเทอร์โมคัปเปิลขณะวัดอุณหภูมิ น้ำโลหะ
2. OUT Lamp :
3. Plug Lamp : สัญญาณไฟแสดงการทำงานของระบบกลมนิวแมติกส์ที่ยึดกับเบ้าหลอมยกขึ้นเพื่อปล่อยน้ำโลหะลงสู่แบบหล่อ
4. VACUUM Lamp : สัญญาณไฟแสดงการทำงานของโซลินอยด์วาล์ว Vacuum
5. TEMP. : เมื่อกดปุ่มนี้เทอร์โมคัปเปิลจะเคลื่อนที่ลงไปที่วัดอุณหภูมิของน้ำโลหะ
6. OK : ใช้สำหรับยืนยันคำสั่งทำงาน
7. CANCEL : ใช้สำหรับยกเลิกคำสั่งทำงาน
8. BUZZER : ส่งสัญญาณเสียงเตือน
9. Temperature Control : ใช้สำหรับตั้งค่าอุณหภูมิปล่อยน้ำโลหะของโลหะแต่ละชนิด
10. Lamp : สัญญาณไฟแสดงการทำงานของเครื่อง
11. START : ใช้เพื่อเริ่มการทำงานของเครื่อง
12. STOP : ใช้เพื่อจบการทำงานของเครื่อง
13. EMERGENCY STOP : ใช้หยุดการทำงานของเครื่องเมื่อเกิดเหตุฉุกเฉิน

## ตู้ควบคุมระบบความร้อนของเตาหลอมโลหะ



1. Temperature Control : ใช้สำหรับตั้งค่าอุณหภูมิหลอมเหลวน้ำโลหะของโลหะแต่ละชนิด
2. ปุ่ม ON-OFF : ใช้เพื่อเริ่มและจบการทำงานของเครื่อง
3. EMERGENCY STOP : ใช้หยุดการทำงานของเครื่องเมื่อเกิดเหตุฉุกเฉิน
4. LAMP : สัญญาณไฟแสดงการทำงาน

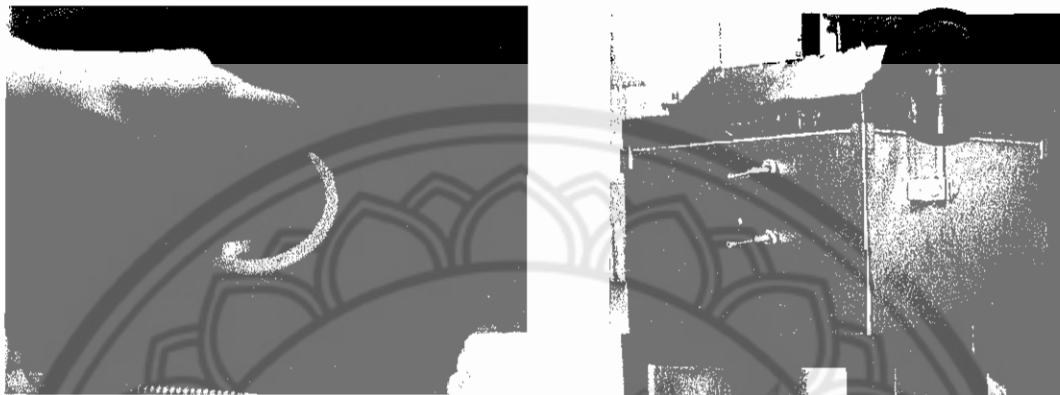
## ผู้ควบคุมการ เปิด-ปิด บั้มสัญญาณภาค



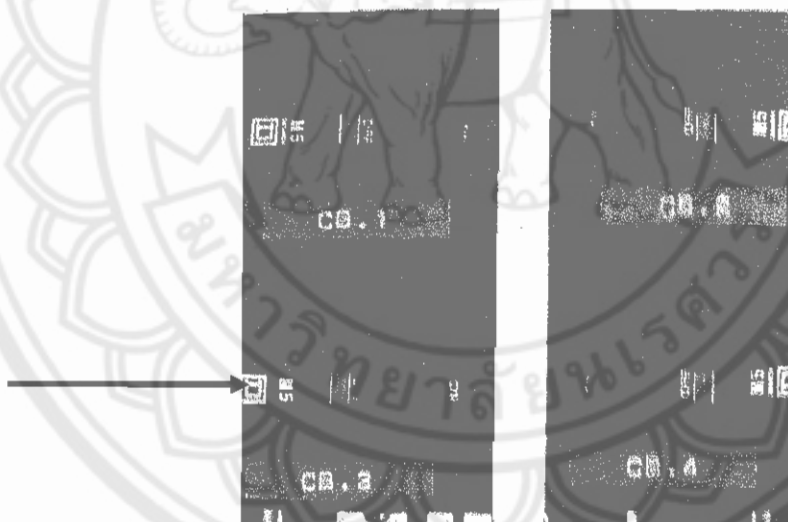
1. ปุ่ม ON-OFF : ใช้เพื่อเปิดและปิดบั้มสัญญาณภาค
2. EMERGENCY STOP : ใช้หยุดการทำงานของเครื่องเมื่อเกิดเหตุฉุกเฉิน

### ขั้นตอนการทำงาน

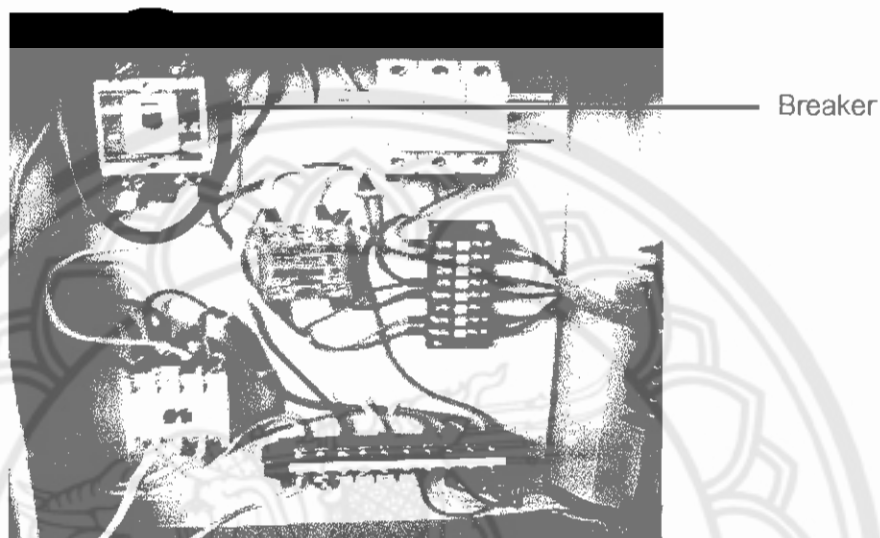
1. เปิดฝาเตา ใส่ชิ้นงานลงในเบ้าหลอม แล้วปิดฝาล็อกให้สนิท



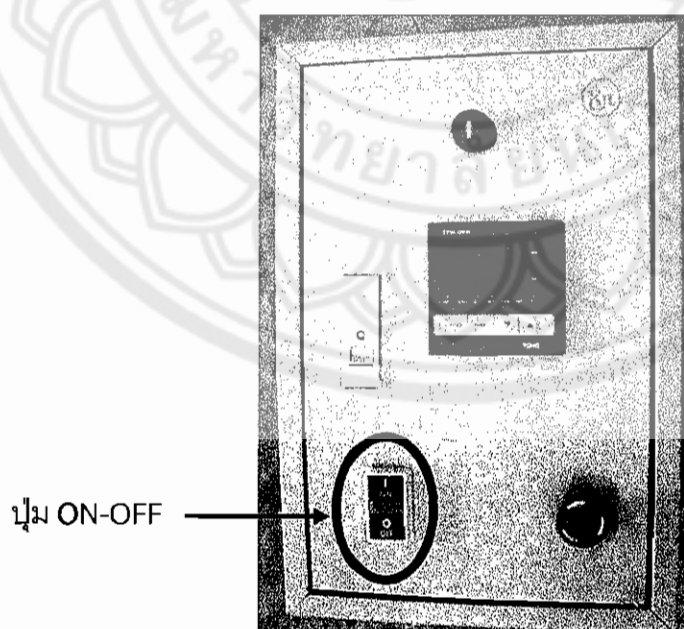
2. เปิด Breaker ที่ตู้ควบคุมไฟ



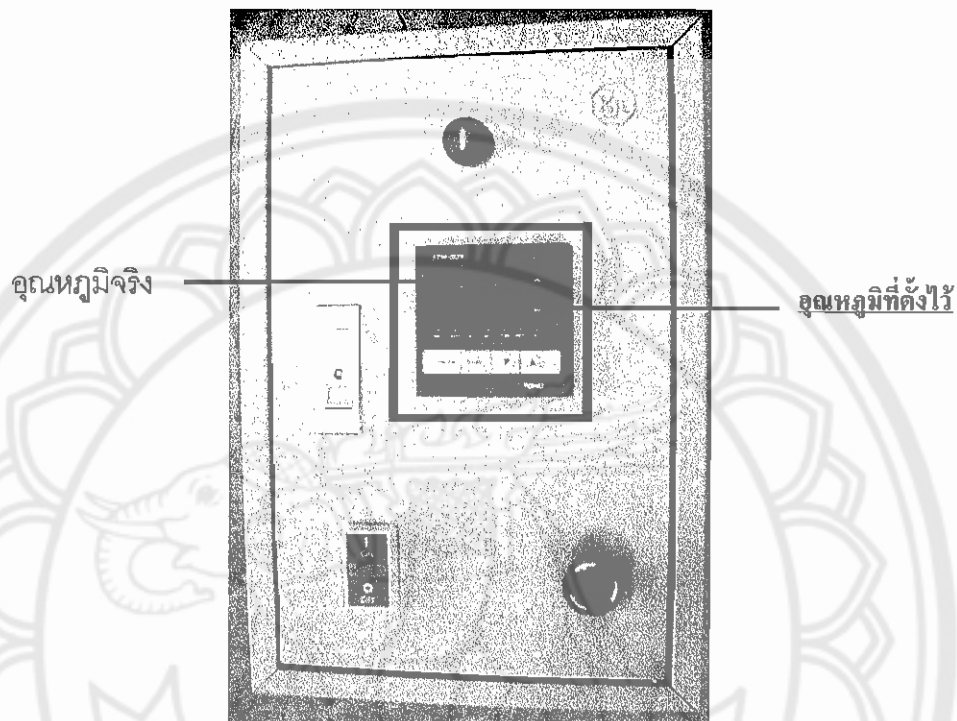
- เปิด Breaker ที่ตู้ควบคุมระบบความร้อนของเตาหลอมโลหะ ตู้ควบคุมระบบการปล่อยน้ำโลหะ และตู้ควบคุมการเปิด - ปิดของ Vacuum Pump



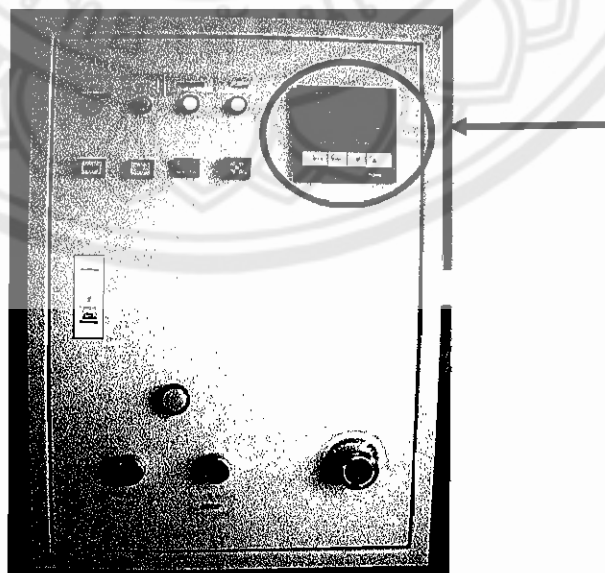
- กดปุ่ม ON ที่ตู้ควบคุมระบบความร้อนของเตาหลอมโลหะเพื่อเริ่มการทำงาน



5. ตั้งอุณหภูมิที่ Temperature Controller ให้มีค่าประมาณ 150 องศาเซลเซียสก่อน แล้วทำการเพิ่มอุณหภูมิครั้งละ 100 องศาเซลเซียสทุกๆ 20 นาที



6. ตั้งอุณหภูมิของน้ำโลหะที่หลอมเหลวแต่ละชนิด





7. เมื่ออุณหภูมิถึงจุดหลอมเหลวของโลหะแล้วกดปุ่ม SW-Temp เพื่อวัดอุณหภูมิน้ำโลหะ พร้อมทั้งเปิด Vacuum Pump (กด switch ON)
8. เมื่ออุณหภูมิน้ำโลหะถึงอุณหภูมิที่ตั้งไว้จะได้ยินเสียงสัญญาณและสัญญาณไฟเตือนที่ SW\_OK
9. หยิบแบบหล่อที่ผ่านการเผาไล่ความชื้นแล้ว นำมาวางบนชุดติดตั้งแบบหล่อ

นำแบบหล่อมารวาง



10. ดันชุดติดตั้งแบบหล่อเข้าไปชน limit switch ตัวที่ 1 จนมีสัญญาณไฟเตือนที่ SW\_OK



11. กดปุ่ม SW\_OK เพื่อเลื่อนชุดติดตั้งแบบหล่อขึ้น
12. เมื่อชุดติดตั้งแบบหล่อเลื่อนขึ้นจน limit switch ตัวที่ 2 จะมีสัญญาณไฟเตือนที่ SW\_OK
13. กดปุ่ม SW\_OK เพื่อเปิดระบบสัญญาณภาคและหน้าโลหะ
14. เมื่อทำการหน้าโลหะเสร็จสิ้น ชุดติดตั้งแบบหล่อจะเลื่อนลงจน limit switch ตัวที่ 3 จะมีเสียงสัญญาณเตือน ให้ดึงชุดติดตั้งแบบหล่อออก



15. จะมีสัญญาณเตือนที่ SW\_OK กด SW\_OK เพื่อเริ่มกระบวนการทำงานใหม่
16. เมื่อเสร็จสิ้นการทำงานให้กดปุ่ม STOP และปิดเบรกเกอร์

### ข้อสังเกต

1. ถ้ากระบอกลมนิวแมติกส์ของชุดติดตั้งแบบหล่อไม่ยกขึ้นให้ทำการตรวจสอบที่วาล์วของ Regulator
2. ถ้าตัวเลขที่แสดงค่าอุณหภูมิของเตาที่ Temperature controller ไม่ปรากฏให้ทำการตรวจสอบที่ Thermocouple ว่าสายไฟขาดหรือไม่
3. ถ้าค่าอุณหภูมิที่แสดงบน Temperature controller เป็นค่าติดลบให้ทำการสลับขั้วที่สายไฟของ Thermocouple
4. หมั่นตรวจสอบระดับน้ำมันใน Vacuum pump ให้อยู่ในระดับที่กำหนดไว้เสมอ

### ข้อควรระวัง

1. ไม่ควรเปิดฝาเตาขณะที่ทำการหลอมโลหะอยู่
2. เมื่อไม่ได้ใช้งาน ไม่ควรเปิดฝาเตาทิ้งไว้ เพราะจะทำให้สิ่งสกปรกและสิ่งแปลกปลอมต่าง ๆ เข้าไปติดอยู่ที่ขดลวดความร้อน อาจทำให้เกิดการลัดวงจรได้
3. ควรทำการเผาแบบหล่อเพื่อไล่ความชื้น ก่อนนำไปวางบนชุดติดตั้งแบบหล่อทุกครั้ง
4. ควรตรวจสอบอุปกรณ์ต่าง ๆ ให้อยู่ในสภาพที่พร้อมใช้งานก่อนเปิดเครื่องทุกครั้ง
5. ควรสวมชุดป้องกันขณะปฏิบัติงานทุกครั้ง
6. ไม่ควรเร่งอุณหภูมิในขณะหลอมเร็วเกินไป เพราะจะทำให้โลหะหลอมละลายไม่หมด
7. หลังจากเสร็จการทำงานแล้ว ควรปิดสวิตช์ต่าง ๆ และถอดปลั๊กไฟออกให้เรียบร้อย