

**RUN****RUN program**

เป็นคำสั่งให้ไปทำงานโปรแกรมต่างๆตาม Locations ในตารางที่ 3

- **program** (0-7) เป็นตัวแปรหรือค่าคงที่ของโปรแกรมที่จะ RUN เช่น RUN 4

**SERIN****SERIN rpin{fpin},baudmode,{plabel},{timeout,tlabel},inputData**

รับข้อมูลแบบ Asynchronous

- **rpin** (0-16) ขาที่ใช้รับข้อมูล
- **fpin** (0-15) เป็นที่ใช้เป็น Handshaking ไม่ใช้ก็ได้
- **Baudmode** ดังตารางข้างล่าง

Data Speed Baud Rate	Direct Connection		Through Line Driver	
	8 data bits, no parity	7 data bits, even parity	8 data bits, no parity	7 data bits, even parity
600	20530	28722	4146	12338
1200	18447	26639	2063	10255
2400	17405	25597	1021	9213
4800	16884	25076	500	8692
9600	16624	24816	240	8432
19200	16494	24686	110	8302
38400	16429	24621	45	8237

ตารางที่ 4

- **Plabel** ตำแหน่ง label ที่ต้องการให้ไปทำงานเมื่อเกิด Parity error
- **Timeout** (0-65535) กำหนดช่วงเวลาอับข้อมูล
- **Tlabel** เป็นตำแหน่งที่ต้องการให้ไปทำงานเมื่อเกิด Timeout
- **Inputdata** ตัวแปรที่ใช้เก็บข้อมูลเมื่ออ่านได้

ตัวอย่าง serdata var byte

Serin 6,240,[DEC serdata] '9600 baud,8 bit ,no,1 stop ต่อผ่าน driver

**SEROUT****SEROUT tpin,baudmode,{pace,}outputData****SEROUT tpin\fpin,baudmode,{timeout,tabel,}outputdata**

ส่งข้อมูลแบบ Asynchronous

- **tpin** (0-16) ขาที่ใช้ส่งข้อมูล
- **Baudmode** ดังตารางที่ 4
- **Pace** คาบระยะเวลาระหว่างการส่งแต่ละ byte ไม่ใส่ก็ได้
- **outpdata** ตัวแปรที่ใช้เก็บข้อมูลก่อนส่งออกไป
- **fpin** (0-15) เป็นขาHandshacking ไม่ใช้ก็ได้
- **Timeout**(0-65535) กำหนดเวลาการรอ fpin (กรณีใช้ fpin)