

# สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าลาดกระบัง

การวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์

MUZZLE VELOCITY MEASUREMENT BY MICROCOMPUTER



พันโท เจนยุทธ จอมพุทธางกูร  
LT. COL. JANEYUT CHOMPUTHANGKOON

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาฟิสิกส์ประยุกต์

บัณฑิตวิทยาลัย

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ. 2536

ISBN 974-621-166-8

ลิขสิทธิ์ของบัณฑิตวิทยาลัย สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับ... เลขหนังสือ... ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้... ของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เลขหนังสือ.....  
เลขทะเบียน..... 21396  
วัน, เดือน, ปี... 19 ก.ย. 2537

MUZZLE VELOCITY MEASUREMENT  
BY MICROCOMPUTER

LT. COL. JANEYUT CHOMPUHANGKON



A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT  
OF THE REQUIREMENTS FOR THE DEGREE  
MASTER OF SCIENCE IN APPLIED PHYSICS  
GRADUATE SCHOOL

KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG

1993

ISBN 974-621-166-8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หัวข้อวิทยานิพนธ์	การวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์
นักศึกษา	พันโท เจนยุทธ จอมพุทรางกูร
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์	ผศ.ดร. เสน่ห์ เอกะวิภาต
ระดับการศึกษา	วิทยาศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาฟิสิกส์ประยุกต์
ภาควิชา	ฟิสิกส์ประยุกต์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง
พ.ศ.	2536

### บทคัดย่อ

วิทยานิพนธ์นี้ เป็นการศึกษาการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ โดยมีหัววัดทางแสง ระบบการเชื่อมต่อกับไมโครคอมพิวเตอร์ และการวิเคราะห์ทางคณิตศาสตร์ เครื่องมือที่ใช้วัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่นี้ สามารถวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนได้ในช่วง 100 ถึง 2,000 เมตร/วินาที โดยค่าความเร็วต้นจะแสดงในทันที ที่จอแสดงผล เครื่องมือนี้ ใช้ทดสอบขีดความสามารถของอาวุธ และกระสุน เพื่อประโยชน์ในการจัดปืนใหญ่สนาม ให้อยู่ในรูปของ กองร้อย หรือ กองพันทหารปืนใหญ่สนามได้อย่างเหมาะสม

**Thesis Title** Muzzle Velocity Measurement by Microcomputer  
**Student** Lt. Col. Janeyut Chompathangoon  
**Thesis Advisor** Asst. Prof. Dr. Sanay Akavipat  
**Level of Study** Master of Science in Applied Physics  
**Department** Applied Physics, King Mongkut's Institute of  
Technology Ladkrabang  
**Year** 1993



## ABSTRACT

This thesis is concerned about muzzle velocity measurement using optical detector system, interfacing system and data analysis part. Such instrument is able to measure howitzer muzzle velocity range from 100 to 2,000 m/s. The muzzle velocity was displayed on monitor. This instrument is used for testing the capability of armaments and ammunitions. It can also be used in field howitzers organization in the level of artillery company or the artillery battalion.

### กิตติกรรมประกาศ

ผู้เขียนขอกราบขอบพระคุณเป็นอย่างสูง แต่

พฉ. พล.อ.สุจินดา คราประยูร ที่ได้กรุณาอนุมัติให้เข้ารับการศึกษา พร้อมกับ  
สนับสนุนงบประมาณราชการให้เป็นค่าใช้จ่าย

พล.อ.ไพบุลย์ เอมพันธ์ ได้กรุณาส่งชื่อเข้าศึกษา โดยใช้งบประมาณของ ทบ.

พล.ท.วิศาล กังวาลไกล พ.อ.สมัย แก้วกล้า พ.อ.ประเสริฐ กาสุวรรณ  
และ พ.อ.สังเวียน แยมสิน ได้กรุณาให้การสนับสนุนในการดำเนินงานวิจัย

พล.ท. สมศักดิ์ ศิริขันธ์ พล.ต.พิทักษ์ จิตต์แจ้ง และ พ.อ.เข้ม กรมสุริยศักดิ์  
ได้กรุณาให้การสนับสนุน เกี่ยวกับการดำเนินงานการทดสอบอุปกรณ์การวิจัย

พล.ต.บรรจงก์ ว่องวิทย์ ได้กรุณาแนะนำ และ ให้การสนับสนุนในการขออนุมัติ  
ลาศึกษา

พล.ต.สงคราม เอมพันธ์ พ.อ.สุทธิชัย บุญพิทักษ์ พ.อ.สมหมาย อินทร์นงค์  
พ.อ.เจริญ สรศักดิ์ พ.ท.บรรเจิด เรืองใจ พ.ท.เกษม พรหมเชียง ได้กรุณาสนับสนุน  
เครื่องมือและอุปกรณ์การวิจัย สำหรับการจัดทำวิทยานิพนธ์

พล.ต.ปกครอง นาดเสวี และ พ.อ.วิเชียร อรัญธิดา ได้กรุณาอนุมัติให้ไปสมัคร  
และไปสอบเข้าศึกษาต่อได้ ซึ่งนับว่าเป็นจุดเริ่มต้นที่สำคัญ และท่านก็ยังได้กรุณาให้กำลังใจ  
ใจมาโดยตลอด

สุดท้ายนี้ ผู้วิจัยขอกราบขอบพระคุณแต่ ผศ.ดร.เสน่ห์ เอกะวิภาค อาจารย์  
จิตติ หนูแก้ว คณะอาจารย์ และน้อง ๆ ปรียญาโท ของภาควิชาฟิสิกส์ประยุกต์ทุกท่าน ที่  
ได้กรุณาให้ความรู้ ประสพการณ์ พร้อมกับเสนอแนะ ให้คำปรึกษา และช่วยเหลือใน  
การดำเนินงานการวิจัยนี้ ให้สำเร็จลงด้วยดี

พันโท เจนบุทธ จอมพทุธางกูร

## สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย .....	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ .....	II
กิตติกรรมประกาศ .....	III
สารบัญ .....	IV
สารบัญตาราง .....	VII
สารบัญภาพ .....	VIII
<b>บทที่</b>	
<b>1. บทนำ</b> .....	<b>1</b>
1.1 ที่มาและมูลเหตุที่ทำการวิจัย .....	1
1.2 ประโยชน์ของการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ .....	3
1.3 วัตถุประสงค์ของการวิจัย .....	5
1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับการวิจัย .....	5
<b>2. ทฤษฎีและหลักการ</b> .....	<b>7</b>
2.1 ระบบการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ .....	7
2.2 ข้อพิจารณาในการเลือกระบบตรวจจับความเร็ว .....	10
2.3 ทฤษฎีและหลักการของระบบตรวจจับความเร็วจากคลื่นแสง ...	11
<b>3. การเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์</b> .....	<b>14</b>
3.1 การเชื่อมต่อไมโครคอมพิวเตอร์ .....	14
3.2 ฮาร์ดแวร์อินพุท/เอาต์พุท สำหรับ ไมโครคอมพิวเตอร์ .....	19
3.3 การแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล .....	28
3.4 เทคนิคการเชื่อมต่อวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล เข้ากับพรีนเตอร์พอร์ต .....	33
3.5 ภาษาเบสิกสำหรับการอินพุท/เอาต์พุทข้อมูล .....	37

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เรื่อง	หน้า
4. การดำเนินงานวิจัย .....	45
4.1 การศึกษาข้อมูลและการเตรียมการ .....	45
4.2 การจัดสร้างระบบอุปกรณ์ .....	46
4.3 การทดสอบระบบอุปกรณ์ .....	62
5. ผลการทดลองและการวิเคราะห์ข้อมูล .....	68
5.1 ผลการทดลอง .....	68
5.2 การวิเคราะห์ข้อมูล .....	73
<u>6. สรุปผลการใช้เครื่องมือวัดความเร็วต้น .....</u>	<u>76</u>
6.1 สรุปผลการใช้เครื่องมือวัดความเร็วต้น .....	76
6.2 การปรับมาตรฐานของเครื่องมือวัดความเร็วต้น ของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ .....	77
6.3 การปรับวิธีการทดสอบ เพื่อให้ผลการวัดความเร็วต้น มีประสิทธิภาพ .....	77
6.4 สาเหตุที่ทำให้เกิดค่าความแตกต่าง ซึ่งไม่สามารถ ดำเนินการแก้ไขได้ .....	78
6.5 อุปสรรคที่เกิดขึ้นในสนามทดสอบ .....	78
6.6 การนำเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วย ไมโครคอมพิวเตอร์ไปประยุกต์ใช้งาน .....	79
เอกสารอ้างอิง .....	80
ภาคผนวก ก.	
รายละเอียดเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ .....	82
ภาคผนวก ข.	
ซอฟต์แวร์สำหรับการประมวลผลข้อมูลด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ ..	84

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เรื่อง	หน้า
ภาคผนวก ค.	
ข้อมูลผลการทดสอบอาวุธและกระสุน .....	97
ภาคผนวก ง.	
อาวุธทหารปืนใหญ่สนามประเภทลากล้อ .....	120
ภาคผนวก จ.	
ตารางชนิดและประเภทของอาวุธที่เครื่องมือ ฯ สามารถทดสอบ วัดความเร็วต้นได้ .....	122
ภาคผนวก ฉ.	
ค่าความเร็วต้นมาตรฐานของอาวุธและกระสุนแต่ละประเภท ...	124
ประวัติผู้เขียน .....	127



## สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
3 - 1 การจัดสรรแอกเซอร์สที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกบนไมโครคอมพิวเตอร์.	22
4 - 1 แสดงผลการทดสอบวัดความเร็วต้นของอาวุธและกระสุนชนิดต่าง ๆ ...	67
5 - 1 แสดงผลการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. บจ.7 .....	69
5 - 2 แสดงจำนวนกระสุนปืน ซึ่งเครื่องมือที่วิจัย ๆ สามารถวัด ความเร็วต้นได้ .....	71
5 - 3 แสดงค่าเปรียบเทียบ ค่าความเร็วต้นที่วัดได้ กับผลการวัด ด้วยระบบอื่น ๆ .....	72
5 - 4 แสดงจำนวนเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างของอาวุธและ กระสุนปืนชนิดต่าง ๆ .....	75
ค.- 1 แสดงผลการยิงทดสอบปืนเล็กยาว แบบ 11 ขนาด 5.56 มม. ....	98
ค.- 2 แสดงผลการยิงทดสอบปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 ขนาด 5.56 มม. ...	101
ค.- 3 แสดงผลการยิงทดสอบปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม. ....	104
ค.- 4 แสดงผลการยิงทดสอบปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1 .....	107
ค.- 5 แสดงผลการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. ส่วนบรรจุ 7 .....	110
ค.- 6 แสดงผลการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9 .....	113
ค.- 7 แสดงผลการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 6 .....	115
ค.- 8 แสดงผลการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. บจ.5 .....	118
จ.- 1 ชนิดและประเภทของอาวุธที่เครื่องมือ ๆ สามารถดำเนินการทดสอบ วัดความเร็วต้นได้ .....	122

## สารบัญภาพ

ภาพที่	หน้า
1.1 กระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. ที่กองทัพไทย ผลิตขึ้นมาใช้ภายในประเทศ .....	1
1.2 ลูกกระเบิดยิงที่กองทัพไทยผลิตขึ้นมาใช้ภายในประเทศ .....	2
1.3 โรงงานสร้างปืนใหญ่และเครื่องยิงลูกกระเบิด .....	3
1.4 กองพันทหารปืนใหญ่สนาม .....	4
2.1 การหาความเร็วด้วยวิธีการเหนี่ยวนำ .....	7
2.2 การหาความเร็วด้วยวิธีการตรวจจับสนามวิทยุ .....	8
2.3 การหาความเร็วด้วยวิธีการตรวจจับสนามแสง .....	9
2.4 หลักการใช้โฟโตไดโอดในการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ .....	12
3.1 การเชื่อมต่อเครื่องมือภายนอกเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์ .....	14
3.2 การนำข้อมูลเข้าและส่งข้อมูลออก .....	15
3.3 การนำข้อมูลในการเปิดประตูหรือหน้าต่างเข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์ .....	16
3.4 การส่งเสียงเตือนแก่ลำโพงจากไมโครคอมพิวเตอร์ .....	16
3.5 การใช้ตัวแปลงสัญญาณเปลี่ยนโมเมนต์การเปิดประตูเป็นสัญญาณทางไฟฟ้า เข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์ .....	17
3.6 สายข้อมูล 8 บิต ของไมโครคอมพิวเตอร์ .....	18
3.7 ระบบเลขฐานสองที่ใช้สื่อสารในไมโครคอมพิวเตอร์ .....	18
3.8 ระบบ I/O SLOT บนไมโครคอมพิวเตอร์ .....	19
3.9 ขาสัญญาณต่าง ๆ ใน I/O SLOT บนไมโครคอมพิวเตอร์ .....	20
3.10 การ์ดที่ใช้เสียบใน I/O SLOT (PC CARD) .....	21
3.11 รายละเอียดของวงจรเอเนเบิล .....	23
3.12 รายละเอียดของวงจรเอาท์พุทแลทซ์ .....	24
3.13 รายละเอียดการต่อวงจรเอาท์พุทแลทซ์กับ LED 8 ดวงเอกสารทุกครั้งที่มีการนับใช้	25

ภาพที่	หน้า
3.14 รายละเอียดของวงจรอินพุตพัลส์เฟอร์ .....	26
3.15 รายละเอียดการต่อสวิตช์ปิด - เปิด 8 ทาง กับวงจรอินพุตพัลส์เฟอร์ ...	27
3.16 แสดงรายละเอียดของวงจรเปรียบเทียบแบบขนาน .....	28
3.17 แสดงรายละเอียดของวงจรการแปลงแบบสไลด์ .....	29
3.18 แสดงรายละเอียดของสัญญาณอนาลอกที่ผ่านวงจรอินทิเกรต เปรียบเทียบกับเวลาของวงจรการแปลงแบบสไลด์ .....	30
3.19 วงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอลแบบประมาณค่าผลสำเร็จ .....	31
3.20 แสดงรายละเอียดของวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล แบบประมาณค่าผลสำเร็จโดยใช้ซอฟต์แวร์ช่วย .....	32
3.21 แสดงรายละเอียดของโปรแกรมแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล แบบประมาณค่าผลสำเร็จในกรณีใช้ซอฟต์แวร์ช่วยในการทำงาน .....	32
3.22 รายละเอียดของกราฟความสัมพันธ์ระหว่างค่าดิจิตอลที่ทำการโปรแกรมผ่าน วงจรแปลงสัญญาณดิจิตอลเป็นอนาลอกที่สัมพันธ์กับค่าสัญญาณอนาลอกอินพุต ..	33
3.23 แสดงวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล ขนาด 8 บิต แบบ SUCCESSIVE - APPROXIMATION .....	34
3.24 รายละเอียดของวงจรแปลงสัญญาณดิจิตอลเป็นอนาลอก ขนาด 8 บิต แบบ R - 2R LADDER ที่เชื่อมต่อกับพรีแอมป์อินพุต .....	34
3.25 วงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล ขนาด 8 บิต แบบ SUCCESSIVE - APPROXIMATION .....	35
3.26 โปรแกรมอ่านค่าแรงดันอินพุตจากวงจรแปลงสัญญาณอนาลอก เป็นดิจิตอลทางพรีแอมป์อินพุต .....	36
3.27 แสดงวิธีการส่งข้อมูลออก ขนาด 8 บิต .....	37
3.28 แสดงวิธีการส่งข้อมูลออก ขนาด 8 บิต โดยที่บิต D0 และ D2 เป็น 1 ส่วนบิตอื่นเป็น 0 .....	38

ภาพที่	หน้า
3.30 แสดงโพลวัชาร์ทของโปรแกรมส่งข้อมูลออกสู่พอร์ท .....	40
3.31 โปรแกรมส่งข้อมูลออกสู่พอร์ท .....	41
3.32 สวิตช์ปิด - เปิด 8 ทาง ที่ให้ข้อมูลเข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์ .....	42
3.33 ข้อมูล 8 บิต จากการสับสวิตช์ปิด - เปิด 8 ทาง .....	43
3.34 โปรแกรมอ่านป้อนข้อมูลเข้าสู่พอร์ท .....	43
4.1 ส่วนประกอบของหัววัดที่ทำจากโลหะโดยการ คัด เจาะ เชื่อม กลึง และไส ขึ้นรูป .....	47
4.2 ส่วนประกอบของชุดหัววัดที่สร้างเสร็จแล้ว .....	47
4.3 ส่วนประกอบภายในของหัววัด .....	48
4.4 แสดงรายละเอียดของวงจรขยายแรงดันไฟฟ้าจากโฟโตไดโอด .....	49
4.5 การสร้างส่วนประกอบของขาตั้งหัววัด .....	51
4.6 การนำขาตั้งหัววัดไปใช้งาน .....	51
4.7 แสดงส่วนประกอบของชุดเชื่อมต่อ .....	52
4.8 รูปแบบ ไอซี. ที่ใช้ในวงจรเชื่อมต่อ .....	53
4.9 แสดงวงจร Time Base 1 mSec (Variable) .....	53
4.10 แสดงวงจร Buffer .....	54
4.11 แสดงวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล .....	55
4.12 แสดงลักษณะของการ์ด ET - PT 8255 .....	56
4.13 แสดงวิธีการต่อเชื่อมการ์ด ET - PC 8255 ร่วมกับชุดเชื่อมต่อ .....	57
4.14 ระบบไมโครคอมพิวเตอร์ CPU # 8088 XT ที่ใช้ในการดำเนินงานวิจัย..	58
4.15 ลักษณะสัญญาณที่ได้จากหัววัด .....	63
4.16 ลักษณะข้อมูลที่เก็บไว้ใน *.PRN .....	63
5.1 แสดงการบึงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. ....	68
5.2 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ขนาด 105 มม. เป็นส่วนบรรจุ 7 อนุภาค และต้องอ้างอิงถึงแล้วของเอกสารชุดครั้งที่ 70 ไปใช้

ภาพที่	หน้า
ก.- 1 หัววัด .....	82
ก.- 2 ชุดเชื่อมต่อ .....	82
ก.- 3 ไมโครคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการประมวลผลข้อมูล .....	83
ก.- 4 การนำเครื่องมือวัดความเร็วต้น ๆ และอุปกรณ์ไปใช้งานในสนาม .....	83
ข.- 1 แสดงโปรแกรม Adsec1 .....	86
ข.- 2 แสดงโปรแกรม Adms1 .....	87
ข.- 3 แสดงโปรแกรม Adms2 .....	89
ข.- 4 แสดงโปรแกรม Adms3 .....	91
ข.- 5 แสดงโปรแกรม Adms4 .....	92
ข.- 6 แสดงโปรแกรม Adms5 .....	93
ข.- 7 แสดงโปรแกรม Gunt .....	96
ค.- 1 แสดงการยิงทดสอบปืนเล็กยาว แบบ 11 เอชเค 33 ขนาด 5.56 มม..	97
ค.- 2 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนเล็กยาว แบบ 11 เอชเค 33..	99
ค.- 3 ปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 เอ 1 ขนาด 5.56 มม. ....	100
ค.- 4 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 เอ 1..	102
ค.- 5 แสดงการยิงทดสอบปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม. ....	103
ค.- 6 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนกลเบา เอ็ม 60 .....	105
ค.- 7 แสดงการยิงทดสอบปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1 ขนาด .45 นิ้ว..	106
ค.- 8 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1.	108
ค.- 9 แสดงการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. ....	109
ค.- 10 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของลูกระเบิดยิง จากเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. ส่วนบรรจุ 7 .....	111
ค.- 11 แสดงการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ....	112
ค.- 12 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของลูกระเบิดยิง จากเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9 .....	114

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น ยกเว้นที่พิมพ์แต่เพียงเนื้อหา และต้องอ้างอิงสงวนชื่อเอกสารทุกครั้งที่มีนำไปใช้

ภาพที่

หน้า

ค.- 13	กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของลูกกระเบิดยิง จากเครื่องยิงลูกกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 6 .....	116
ค.- 14	แสดงการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. ....	117
ค.- 15	กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. ส่วนบรรจุ 5 .....	119
จ.- 1	แสดงอาวุธ และกระสุน แบบธรรมดา และกระสุนพิเศษ .....	123



## บทที่ 1

## บทนำ

## 1.1 ที่มาและมูลเหตุที่ทำการวิจัย

ในปัจจุบันกองทัพไทยได้นำเอาอาวุธและยุทธโศปกรณ์ ที่มีความเจริญและก้าวหน้าทางเทคโนโลยีสูง จากต่างประเทศ นำเข้ามาใช้งานกัน อย่างกว้างขวางมากขึ้น ๆ ขึ้น ตามลำดับ ทั้งนี้ก็เพื่อให้เกิดการประหยัด (ประหยัดกำลังพล ประหยัดเวลา และประหยัดงบประมาณ) นอกจากนี้แล้ว อาวุธและยุทธโศปกรณ์ที่นำมาใช้ภายในกองทัพ จะต้องเลือกสรรแต่ในสิ่งที่ดี ๆ มีขีดความสามารถและมีประสิทธิภาพสูง มีอำนาจการยิงที่รุนแรง มีความถูกต้องและมีความแม่นยำสูง และจะต้องเหมาะสมกับบุคคลิกภาพของทหารไทยอีกด้วย



รูปที่ 1.1 กระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม.

ที่กองทัพไทยผลิตขึ้นมาใช้ภายในประเทศ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

อาวุธที่กองทัพไทย ได้นำเข้ามาจากต่างประเทศ และอาวุธที่กองทัพไทย ได้ดำเนินการสร้าง หรือผลิตขึ้นมาใช้เองภายในประเทศก็ดี แสดงดังรูปที่ 1.1 ถึง 1.3 ทั้งสองอย่าง จะต้องได้รับการทดสอบคุณภาพ (ขีดความสามารถ) เพื่อให้ได้มาตรฐาน เป็นไปตามที่กำหนดเสมอ



รูปที่ 1.2 ลูกกระเบิดยิงที่กองทัพไทยผลิตขึ้นมาใช้ภายในประเทศ

สำหรับหน่วยงานที่สร้างอาวุธและผลิตกระสุนปืนใหญ่ เช่น ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบกนั้น การทดสอบคุณภาพ นับว่าเป็นภารกิจที่สำคัญ และมีความจำเป็น ซึ่งจะต้องปฏิบัติเสมอ ๆ ทั้งนี้ ก็เพื่อให้เกิดความมั่นใจ มากที่สุด เมื่อมีโอกาสดำเนินการใช้อาวุธ และกระสุนเหล่านั้น ซึ่งกระบวนการทดสอบอาวุธและกระสุนปืนใหญ่ ที่ใช้กันอยู่ในปัจจุบัน ประการหนึ่ง ก็ได้แก่ การวัดความเร็วต้น (Muzzle velocity measurement) ของกระสุนปืนใหญ่ นั้นเอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่วากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 1.2 ประโยชน์ของการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่

การวัดความเร็วต้นของอาวุธและกระสุนปืนใหญ่นั้น จะเป็นกระบวนการที่เป็นประโยชน์สำหรับ 2 หน่วยงาน ดังต่อไปนี้



รูปที่ 1.3 โรงงานสร้างปืนใหญ่และเครื่องยิงลูกระเบิด

ก. หน่วยสร้างปืนใหญ่และ เครื่องยิงลูกระเบิด และหน่วยผลิตกระสุนปืนใหญ่และลูกระเบิดยิง เพราะหน่วยงานทั้งสองนี้ จะต้องดำเนินการวิธีทดสอบขีดความสามารถของอาวุธปืนที่สร้าง และกระสุนปืนที่ผลิตขึ้นมาว่า มีขีดความสามารถเป็นไปตามมาตรฐานที่กำหนดไว้หรือไม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ข. หน่วยทหารปืนใหญ่สนาม แสดงดังรูปที่ 1.4 เพื่อจัดปืนใหญ่สนามให้เป็นกลุ่ม เช่น เป็นหน่วยระดับกองร้อย หรือกองพันทหารปืนใหญ่สนาม เป็นต้น โดยดำเนินการคัดเลือกจากปืนใหญ่สนาม ที่มีความเร็วต้นของกระสุนวิถีที่เท่า ๆ กัน หรือใกล้เคียงกันมากที่สุด จัดประจำไว้ในกองร้อย หรือกองพันทหารปืนใหญ่สนามเดียวกัน ทั้งนี้ก็เพื่อให้ผลการยิงทำลาย (แบบจู่โจม) เป็นพื้นที่ (เมื่อทำการยิงพร้อมกันทั้งกองร้อย หรือทั้งกองพัน) ได้ผล



รูปที่ 1.4 กองพันทหารปืนใหญ่สนาม

การวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ จึงนับว่าเป็นกระบวนการที่สำคัญมาก ๆ ซึ่งกองทัพไทยจะต้องดำเนินการเสมอ ๆ トラบเท่าที่ยังมีหน่วยงานตามที่กล่าวมาแล้วอยู่ แต่เครื่องมือที่ใช้ในการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่นั้น ในประเทศไทยยังไม่มีใครดำเนินการวิจัยและพัฒนาได้เป็นผลสำเร็จ อีกทั้งเครื่องมือและอุปกรณ์ที่กองทัพไทยจัดหามาแล้วจากต่างประเทศ (เพื่อใช้ในการทดสอบขีปนาวุธ หรือใช้ในการวัดความเร็วต้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ของกระสุนปืนใหญ่) นั้น บางส่วนมีการชำรุดเสียหาย และใช้งานไม่ได้ อุปกรณ์ประกอบ หรืออะไหล่ภายในประเทศก็หายาก และไม่มีสนับสนุน ในบางส่วนที่มีและสามารถจัดหาได้ ก็มีราคาค่อนข้างแพง ดังนั้นจึงเห็นสมควรดำเนินการวิจัยและพัฒนา เครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ขึ้นมาใหม่ โดยใช้วัสดุและอุปกรณ์ที่ทันสมัย และสามารถจัดหาอะไหล่ได้ภายในประเทศเป็นหลัก ทั้งนี้ก็เพื่อง่ายต่อการส่งกำลังและซ่อมบำรุงในอนาคต

### 1.3 วัตถุประสงค์ของการวิจัย

เพื่อดำเนินการศึกษาและวิจัยเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ โดยใช้ ระบบการตรวจจับความเร็วจากคลื่นแสง และใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ ในการประมวลผลข้อมูล สามารถวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่และลูกระเบิดยิง ที่สร้างหรือผลิตโดยกองทัพไทย ได้ทุกขนาดและทุกประเภท

### 1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับจากการวิจัย

1.4.1 ทั่วไป ดำเนินการวิจัยและพัฒนา เครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์เป็นผลสำเร็จ จำนวน 1 ชุด สามารถวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ได้ในช่วงความเร็วระหว่าง 100 - 2,000 เมตร/วินาที ด้วยระบบไมโครคอมพิวเตอร์ แสดงผลออกมาทันทีเป็นระบบตัวเลข มีความถูกต้องสูง และง่ายต่อการนำไปใช้งานในสนาม สามารถเก็บข้อมูลเอาไว้ศึกษา หรือใช้ประโยชน์ได้เป็นจำนวนมาก ๆ แสดงผลออกมาในรูปของกราฟที่จอภาพได้ และพิมพ์ผลการแสดงข้อมูลต่าง ๆ ที่ปรากฏบนจอภาพได้ทั้งหมด

1.4.2 ทางบุคลากร เป็นระบบเครื่องมือที่มีขนาดเล็กกระทัดรัด และเหมาะสมกับบุคลิกภาพของคนไทย มีความง่ายในการประกอบ / ติดตั้ง และง่ายต่อการนำไปใช้งาน สามารถวัดความเร็วต้นได้ทันที และรวดเร็ว สามารถนำไปใช้งานได้กับอาวุธหลายชนิด และหลาย ๆ ประเภท มีความสะดวกในการเก็บรักษา และง่ายต่อการ

เคลื่อนย้าย ทั้งยังมีความเหมาะสมกับภูมิประเทศ และภูมิอากาศของประเทศไทยอีกด้วย

1.4.3 ทางการส่งกำลังและซ่อมบำรุง เป็นระบบเครื่องมือที่มีความ  
คงทนถาวร สามารถดำเนินการส่งกำลังและซ่อมบำรุงได้ง่าย สะดวก และรวดเร็วมาก  
โดยการใช้วัสดุและอุปกรณ์ ที่จัดหาได้ภายในประเทศ มีราคาถูก และมีประสิทธิภาพสูง  
นำมาดำเนินการวิจัยและพัฒนา



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 2

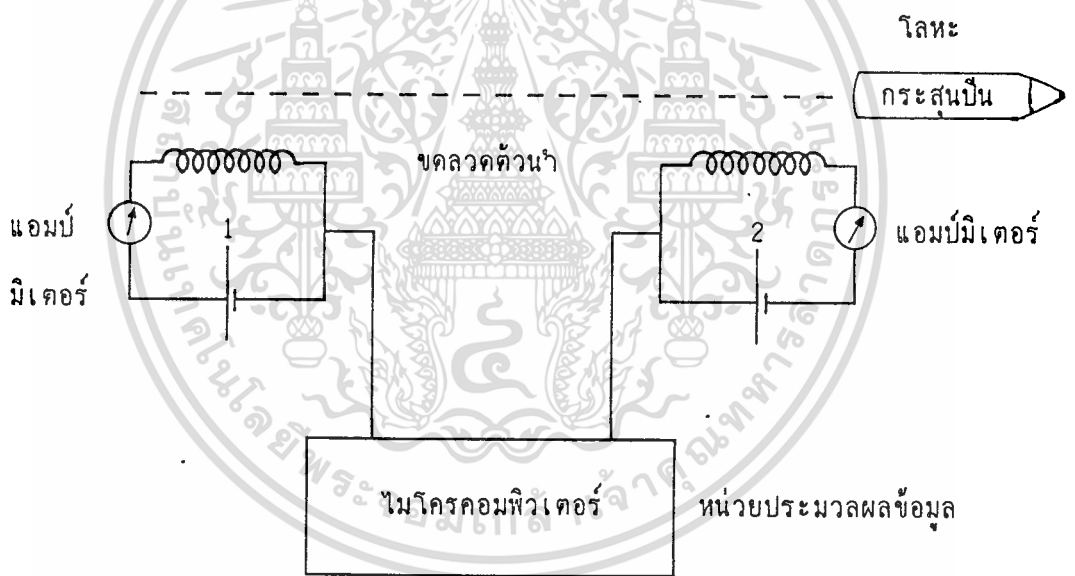
### ทฤษฎีและหลักการ

#### 2.1 ระบบการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่

ระบบการวัดความเร็วโดยทั่วไป มีหลักการและวิธีดำเนินการหลายอย่างแตกต่างกัน ซึ่งสามารถแบ่งออกเป็นประเภทใหญ่ ๆ ตามวิธีการตรวจจับของสัญญาณได้ดังนี้

##### 2.1.1 ระบบตรวจจับความเร็วด้วยวิธีการเหนี่ยวนำ

ใช้หลักการที่ว่า เมื่อโลหะเคลื่อนที่ผ่านขดลวดตัวนำ จะเกิดการเหนี่ยวนำ และทำให้เกิดสัญญาณไฟฟ้าขึ้น แสดงตามรูปที่ 2.1



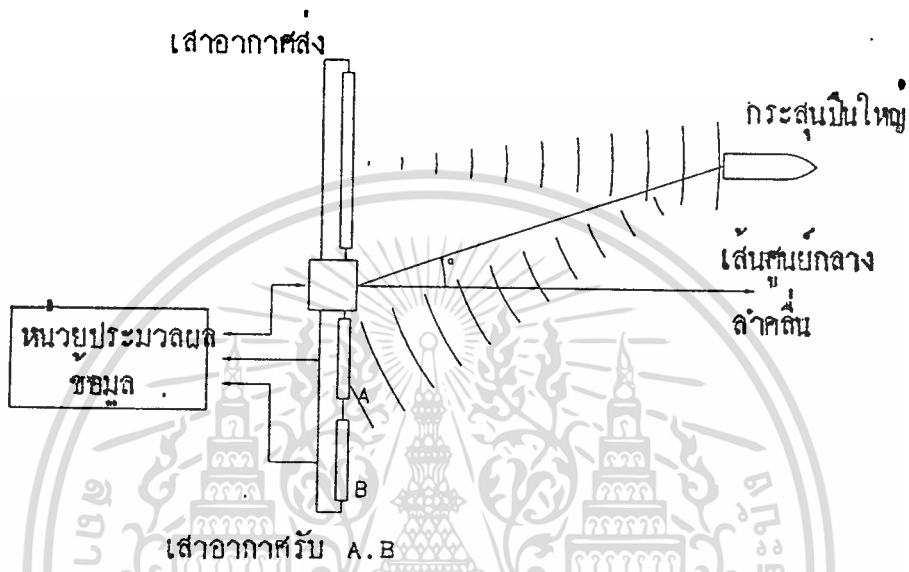
รูปที่ 2.1 การหาความเร็วด้วยวิธีการเหนี่ยวนำ

เมื่อใช้ขดลวดตัวนำ จำนวน 2 ขด วางห่างกันในระยะทางตามที่กำหนด เมื่อโลหะเคลื่อนที่ผ่าน จะเกิดสัญญาณไฟฟ้าขึ้น ณ เวลาที่แตกต่างกัน ครั้นเมื่อนำค่าระยะทาง และเวลาที่แตกต่างกันทั้งสองค่าไปเปรียบเทียบกัน ก็สามารถคำนวณหาค่าความเร็วของโลหะที่เคลื่อนที่นั้นได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 2.1.2 ระบบตรวจจับความเร็วด้วยคลื่นวิทยุ

ใช้หลักการของคอปเปอเรอร์ โดยการส่งคลื่นวิทยุออกไป ให้กระทบกับวัตถุที่ต้องการจะวัดความเร็ว แล้วรับคลื่นวิทยุที่สะท้อนกลับคืนมา เวลาที่คลื่นวิ่งไป - กลับ หลาย ๆ ครั้ง สามารถนำมาคำนวณหาระยะทางและความเร็วของวัตถุนั้นได้



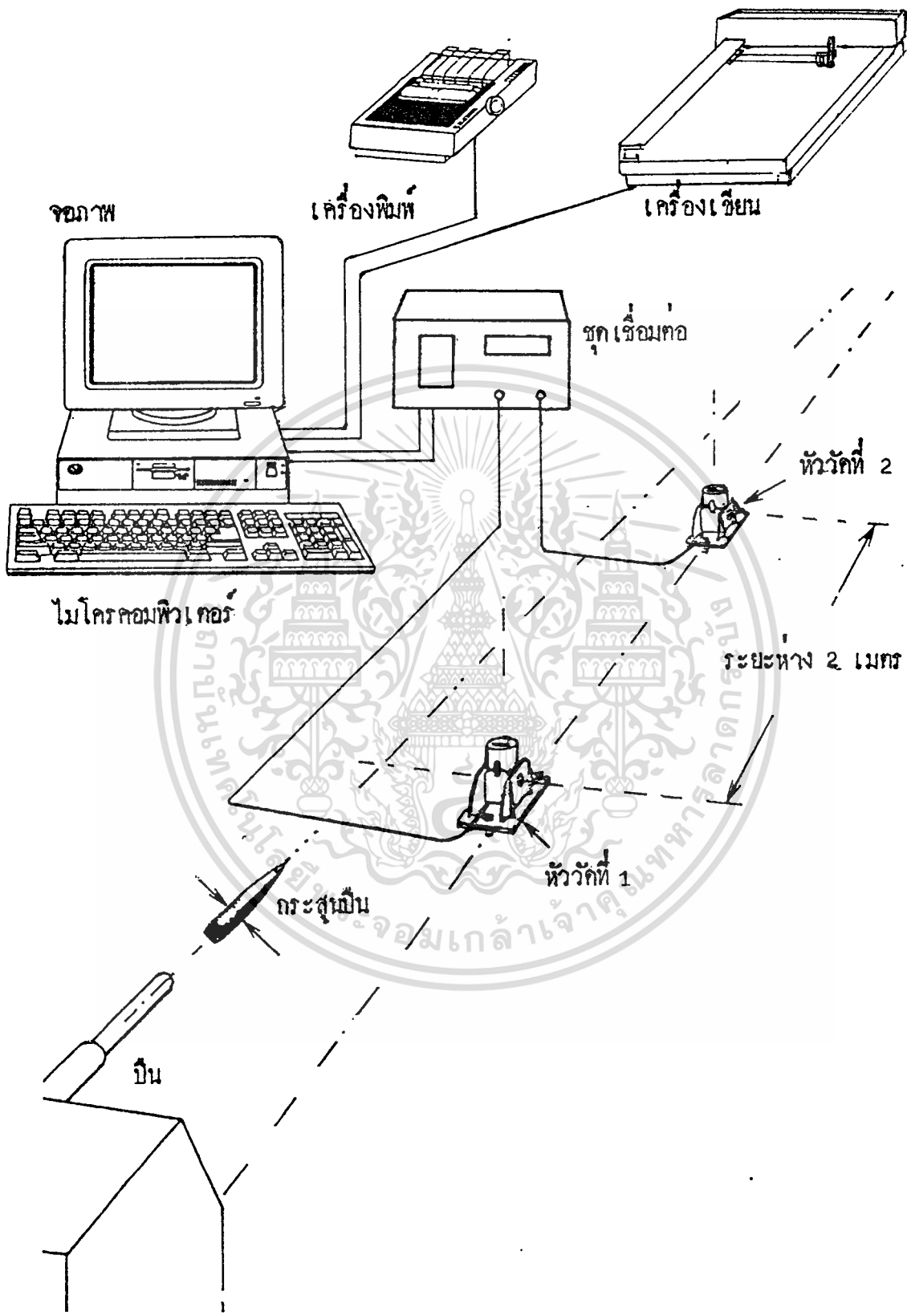
รูปที่ 2.2 การหาความเร็วด้วยวิธีการตรวจจับจากคลื่นวิทยุ

สำหรับกระสุนปืนใหญ่นั้น ความถี่ของคลื่นวิทยุที่ส่งออกไป(จากเครื่องมือซึ่งติดตั้งไว้ ณ บริเวณที่ตั้งปืนใหญ่) จะกระทบกับด้านท้ายของตัวกระสุนปืนแล้วสะท้อนกลับคืนมา เมื่อเปรียบเทียบเวลาที่คลื่นวิทยุวิ่งไป-กลับ กับห้วงความถี่คลื่นวิทยุที่ส่งออกไป ก็จะสามารถคำนวณหา ระยะทางและความเร็วของกระสุนปืนใหญ่ได้ ดังรูปที่ 2.2

### 2.1.3 ระบบตรวจจับความเร็วจากคลื่นแสง

หลักการก็คล้ายกับระบบที่ 1 (ข้อ 2.1.1) คือ เมื่อโลหะวิ่งผ่านลำแสง 2 ลำ ซึ่งตั้งอยู่ห่างกันตามที่กำหนด จะเกิดการเปลี่ยนแปลงของสัญญาณไฟฟ้าภายในช่วงเวลาที่แตกต่างกัน เมื่อนำค่าที่ได้ไปคำนวณ ก็จะได้ความเร็วของโลหะดังกล่าว ส่วนแหล่งพลังงานแสงที่ใช้ในการตรวจจับนั้น นอกจากจะได้จากดวงอาทิตย์แล้ว ยังอาจใช้เลเซอร์ อินฟราเรด หรือแสงจากหลอดไฟฟ้าภายในห้องทดลองก็ได้ แสดงดังรูปที่ 2.3

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.3 การหาความเร็วด้วยวิธีการตรวจจับจากคลื่นแสง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2.2 ข้อพิจารณาในการเลือกระบบตรวจจับความเร็ว

เมื่อพิจารณาวิธีการตรวจวัดความเร็วทั้ง 3 ระบบ ดังกล่าวแล้ว จะเห็นว่า วิธีการในระบบที่ 3 (ตามข้อ 2.1.3) เป็นวิธีการที่ดี ประหยัด และสมควรเลือกดำเนินการศึกษา-วิจัย เพราะสามารถใช้แสงจากธรรมชาติเป็นแหล่งกำเนิดแสงได้ (ไม่ต้องจัดซื้อ) อีกทั้งภูมิประเทศและภูมิอากาศของประเทศไทยก็อยู่ในเขตร้อน การปฏิบัติต่าง ๆ ย่อมเอื้ออำนวยต่อการตรวจวัดได้เสมอ และขีดความสามารถในการใช้งาน ย่อมมีประสิทธิภาพดี เหมาะสม ทั้ง ณ ที่ตั้งปกติ และในสนาม ดังนั้น หลักการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่สำหรับงานวิจัยนี้ จึงใช้ระบบการตรวจจับความเร็วจากคลื่นแสงเป็นหลัก และระบบการตรวจจับความเร็ว วิธีอื่น ๆ มีข้อจำกัด ไม่เอื้ออำนวยต่อการศึกษา-วิจัยในครั้งนี้ ด้วยเหตุผล ดังนี้

### 2.2.1 ข้อจำกัดของระบบตรวจจับความเร็วด้วยวิธีการ เห็นขบวน

- ขดลวดตัวนำ จะต้องวางไว้ใกล้วิถีกระสุนปืนมากที่สุด เพราะถ้าวางอยู่ห่างมาก ๆ การเห็นขบวนจะเกิดขึ้นได้ยาก ไม่ดี ทำให้ตรวจจับความเร็วไม่ได้

- คลื่นเสียง และแรงสั่นสะเทือนจากการยิง จะเป็นอุปสรรคต่อการวางอุปกรณ์ และเครื่องมือตรวจจับความเร็ว เพราะวางไว้ใกล้ ๆ ตัวปืนไม่ได้

### 2.2.2 ข้อจำกัดของระบบตรวจจับความเร็วด้วยคลื่นวิทยุ

- วัสดุ และอุปกรณ์ประกอบราคาแพง

- วัดความเร็วของกระสุนปืนใหญ่ ได้อย่างจำกัด (วัดได้ไม่ครบทุกประเภท) เช่นตัวกระสุนปืนใหญ่ที่มีลักษณะแผ่นท้ายไม่ราบเรียบ (เว้าเข้า หรือนูนออก และ/หรือมีวัสดุพิเศษ ติดอยู่กับส่วนท้ายของตัวกระสุน เพื่อประโยชน์ในการขยายขีดความสามารถ หรือต่อระยะการยิง) นั้น จะตรวจจับความเร็วได้ยาก หรือวัดไม่ได้

- กระสุนปืนใหญ่ที่มีขนาดเล็กลง (เส้นผ่าศูนย์กลางน้อยลง) จะมีข้อจำกัดในการวัดมากขึ้น (การตรวจจับความเร็ว กระทำได้ยากมากยิ่งขึ้น)

## 2.3 ทฤษฎีและหลักการของระบบตรวจจับความเร็วจากคลื่นแสง

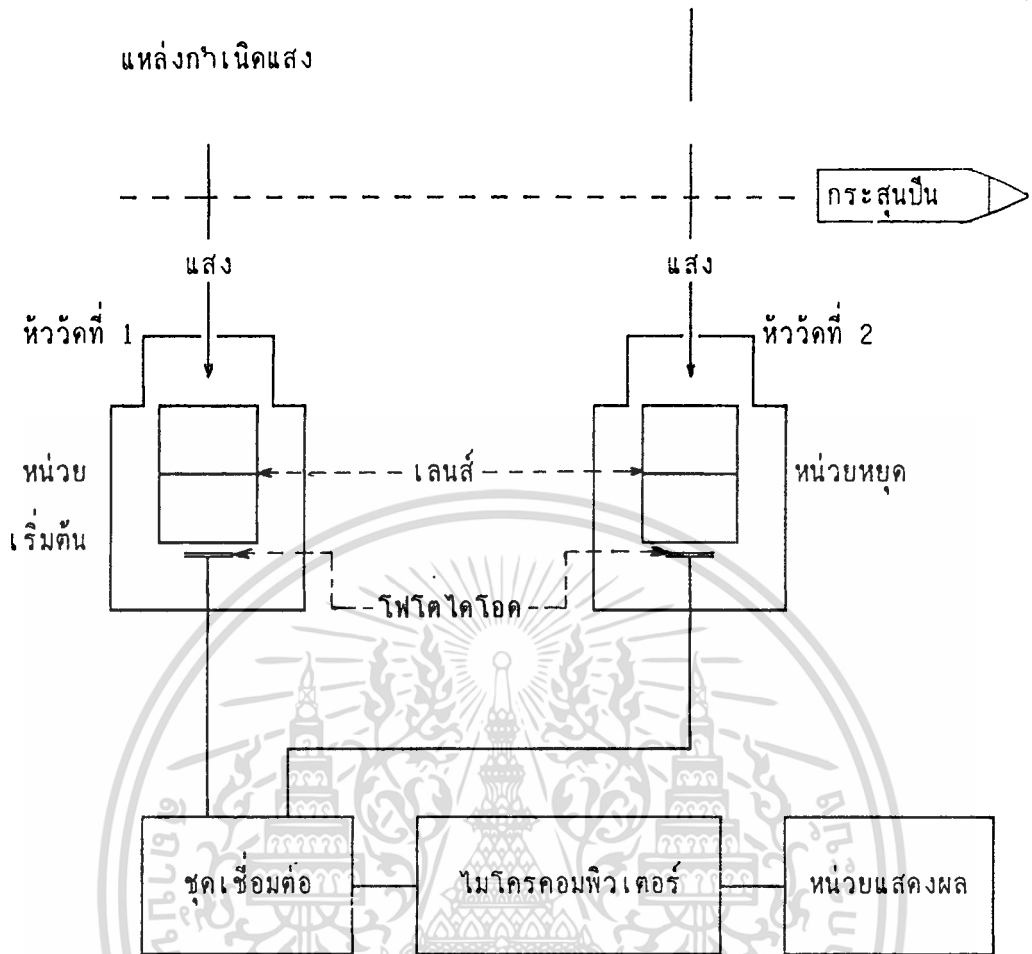
### 2.3.1 ทฤษฎี

โดยอาศัยคุณสมบัติของโฟโตไดโอด ซึ่งเป็นอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ทางแสง ซึ่งทำมาจากสารกึ่งตัวนำ ที่มีขั้วออกมาใช้งานเพียงสองขั้ว มีขนาดเล็ก ทำให้สะดวกต่อการใช้งาน โดยปกติกระแสไฟฟ้าจะไม่สามารถไหลผ่านโฟโตไดโอดได้ เนื่องจากเป็นอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ที่มีความต้านทานภายในตัวสูงมาก เราสามารถทำให้ความต้านทานของโฟโตไดโอด ลดต่ำลงมาได้ ด้วยการฉายแสงลงไปในช่วงรอยต่อของมัน ความต้านทานระหว่างรอยต่อก็จะลดลงมา และในขณะเดียวกันกระแสไฟฟ้าก็จะไหลผ่านโฟโตไดโอดได้ นอกจากนี้แล้ว ในเวลาเดียวกัน การนำกระแสของโฟโตไดโอด ยังเกี่ยวข้องกับความเร็วคลื่นด้วย

### 2.3.2 หลักการ

ใช้โฟโตไดโอดจำนวน 2 หน่วย เป็นหน่วยเริ่มต้นและหน่วยหยุด โดยทั้ง 2 หน่วย นำไปวางไว้ในทิศทางเดียวกัน และวางอยู่ห่างกันเป็นระยะทางคงที่ เปิดช่องรับแสงด้านบนออก เพื่อให้แสงจากธรรมชาติ(ดวงอาทิตย์) ส่องเข้าไปกระทบกับโฟโตไดโอด(โดยผ่านเลนส์ปรับแสง) ทำให้ความต้านทานของโฟโตไดโอดลดน้อยลง เป็นผลทำให้กระแสไฟฟ้าสามารถไหลผ่านโฟโตไดโอดได้ เมื่อนำโฟโตไดโอดทั้ง 2 หน่วย ไปต่อเข้ากับวงจรขยาย ซึ่งทำหน้าที่ขยายสัญญาณ และวงจรเชื่อมต่อ ทำหน้าที่แปลงสัญญาณแล้วส่งข้อมูลไปที่เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ เพื่อทำการประมวลผลข้อมูลออกมา เป็นค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ ให้ตามลำดับ แสดงตามรูปที่ 2.3 และ 2.4

ขณะที่โฟโตไดโอดรับแสงจากธรรมชาติอยู่นั้น จะเกิดกระแสไฟฟ้าไหลภายในวงจรขึ้น อันเนื่องมาจากความต้านทานของโฟโตไดโอดลดน้อยลง และในขณะเดียวกันวงจรเชื่อมต่อก็จะทำหน้าที่ แปลงสัญญาณอนาลอก ไปเป็นดิจิตอล (ในรูปของความต่างศักย์ไม่เกิน 10 โวลต์) ตลอดเวลา ตรวจจับที่โฟโตไดโอดยังคงรับแสงนั้นอยู่



รูปที่ 2.4 หลักการใช้โฟโตไดโอดในการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่

เมื่อเราทำการยิงปืนใหญ่ โดยให้วิถีของกระสุนปืนใหญ่ แล่นผ่านไบนหัววัดในแนวขนาน ทั้ง 2 หน่วย (เริ่มตั้งแต่หน่วยเริ่มต้นไปจนถึงหน่วยหยุด) ก็จะเกิดเงามืดขึ้นบนโฟโตไดโอด ทั้ง 2 หน่วยนั้น ในเวลาที่ใกล้เคียงกัน (เรียงตามลำดับ) และเงามืดดังกล่าว จะทำให้ปริมาณของแสงที่ตกกระทบบนโฟโตไดโอดลดน้อยลงด้วย ดังนั้นโฟโตไดโอดก็就会有ความต้านทานเพิ่มมากขึ้น ซึ่งเป็นผลทำให้กระแสไฟฟ้าในวงจรไหลได้น้อยลงตามไปด้วย ในขณะที่เดียวกัน วงจรเชื่อมต่อก็จะแปลงสัญญาณ จากอนาล็อกไปเป็นดิจิทัลได้น้อยลง และทำให้ค่าความต่างศักย์ลดน้อยลงจากปกติด้วย

จากการเปลี่ยนแปลง ค่าความต่างศักย์ ในระยะเวลาที่แตกต่างกัน อันหนึ่งนี้

เราสามารถนำไปคำนวณหาค่าความเร็ว ในช่วงดังกล่าวได้ จากสูตร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ความเร็ว = ระยะทาง / เวลา

เมื่อพิจารณาเปรียบเทียบ สูตรกับหลักการ ในรูปที่ 2.4 จะได้

ความเร็ว = ระยะทางจากหัววัดหน่วยที่ 1-2 / เวลาแล่นจากหัววัดหน่วยที่ 1-2

ซึ่งการคำนวณหาค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ในขั้นสุดท้ายนี้ จะใช้ระบบประมวลผลข้อมูลด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ เป็นหลัก



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

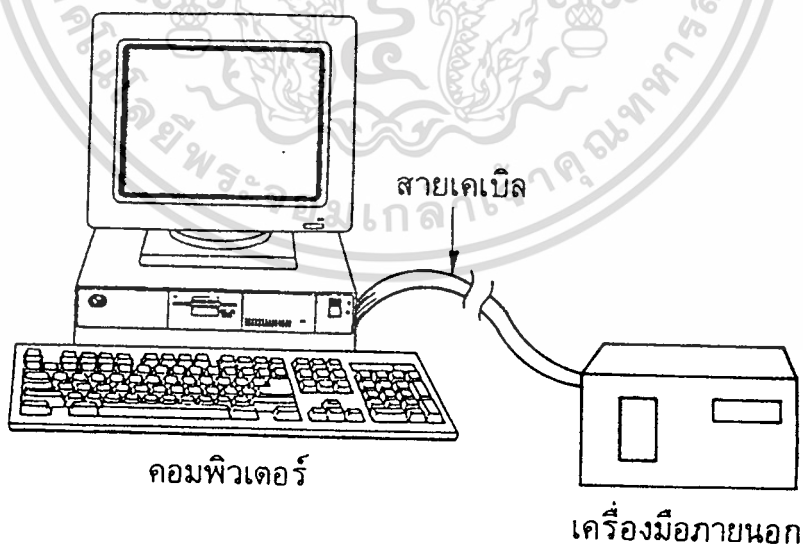
### บทที่ 3

## การเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์

### 3.1 การเชื่อมต่อไมโครคอมพิวเตอร์

ไมโครคอมพิวเตอร์ โดยทั่ว ๆ ไป นอกจากจะนำมาใช้งาน ทางด้านซอฟต์แวร์ได้แล้ว ยังสามารถนำมาใช้งาน ในการเชื่อมต่อเข้ากับเครื่องมือภายนอก (External instrument) ต่าง ๆ เพื่อทำการวัดปริมาณทางกายภาพ และส่งผลกลับ ในการควบคุมปริมาณทางกายภาพ ที่แวดล้อมตัวเรา อาจจะเป็นภายในบ้าน ที่ทำงาน หรือในห้องทดลองก็ได้ ปริมาณทางกายภาพเหล่านี้ ได้แก่ อุณหภูมิ ความชื้น ความเข้มแสง และโมเมนต์การเปิด - ปิดประตู เป็นต้น

ในการเชื่อมต่อเครื่องมือภายนอกเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์นั้น แสดงรายละเอียด ดังรูปที่ 3.1



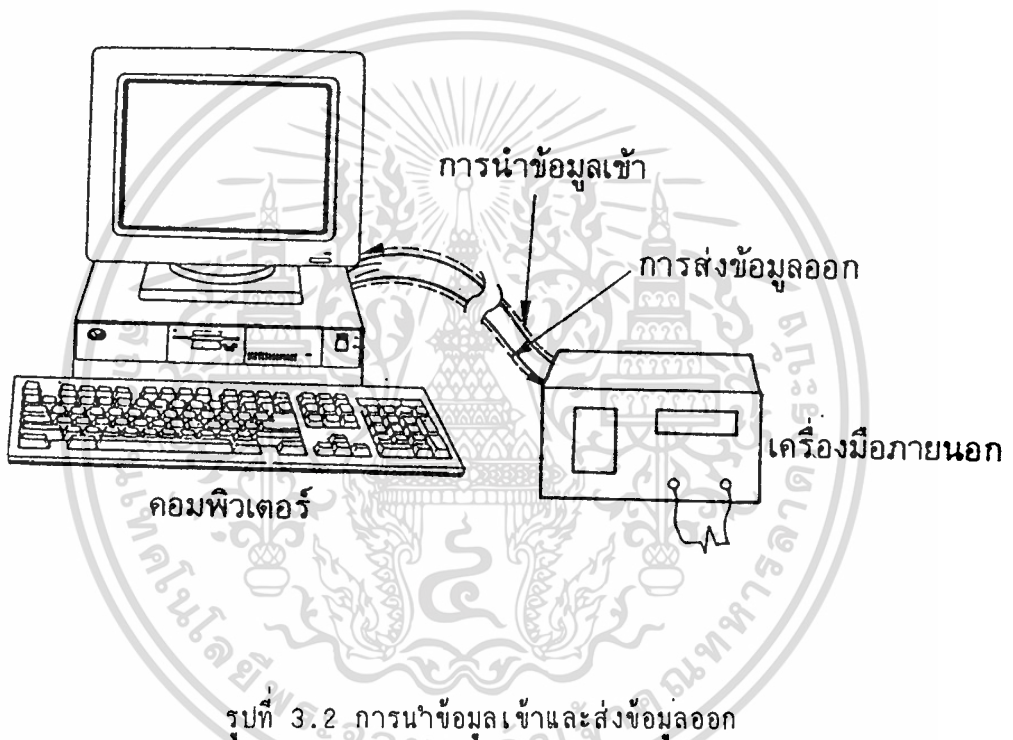
รูปที่ 3.1 การเชื่อมต่อเครื่องมือภายนอกเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

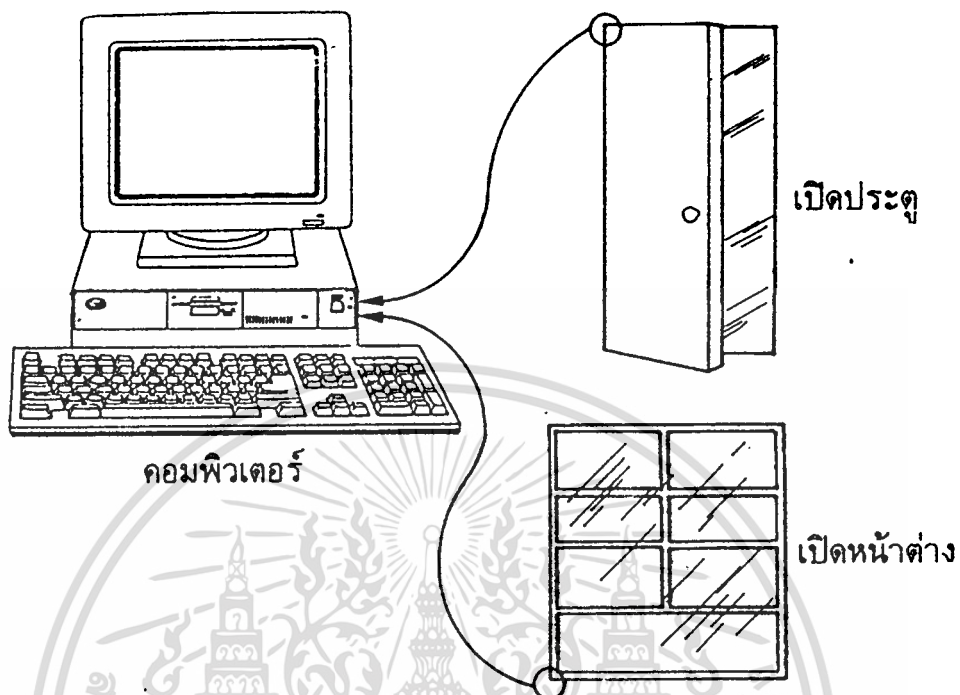
คอมพิวเตอร์ มีเส้นทางที่ใช้ในการเชื่อมต่อกับเครื่องมือภายนอก โดยมีการเรียกข้อมูลเข้ามา และเมื่อต้องการควบคุม ก็ทำการส่งข้อมูลออกไป ดังนั้นหลักการในการทำงานเชื่อมต่อ สามารถกล่าวได้ดังนี้คือ

- การเรียกข้อมูลเข้ามา (Input data) และ
- การส่งข้อมูลออกไป (Output data)

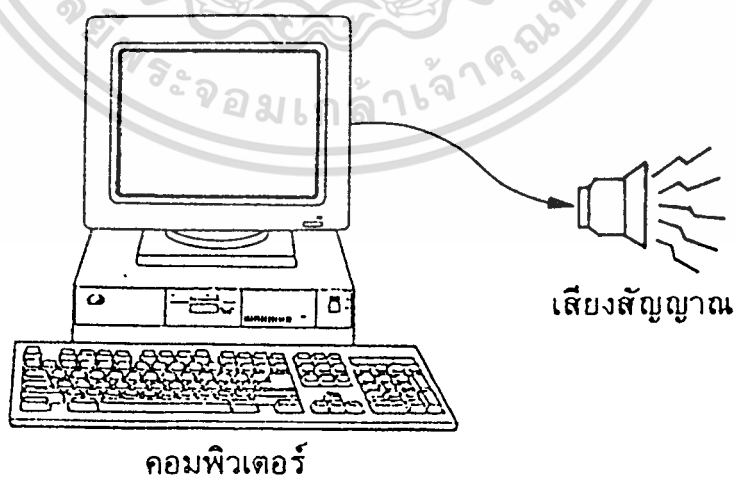
แสดงดังรูปที่ 3.2



สำหรับการเชื่อมต่องานควบคุมภายในบ้าน ยกตัวอย่างง่าย ๆ เช่น เมื่อมีการเปิดประตูหรือหน้าต่าง ต้องการจะให้ไมโครคอมพิวเตอร์ส่งเสียงเตือนดังขึ้นที่ลำโพง โดยใช้หลักการเชื่อมต่อดังกล่าว เริ่มจากการเรียกข้อมูลการเปิดประตูหรือหน้าต่าง เข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์ เมื่อไม่มีการเปิดประตู ก็จะไม่มีการส่งข้อมูลไปที่ลำโพง แต่เมื่อไรที่มีการเปิดประตู ไมโครคอมพิวเตอร์ก็จะทำการส่งข้อมูลเป็นเสียงเตือนไปที่ลำโพงทันที แสดงดังรูปที่ 3.3 และ 3.4 ตามลำดับ



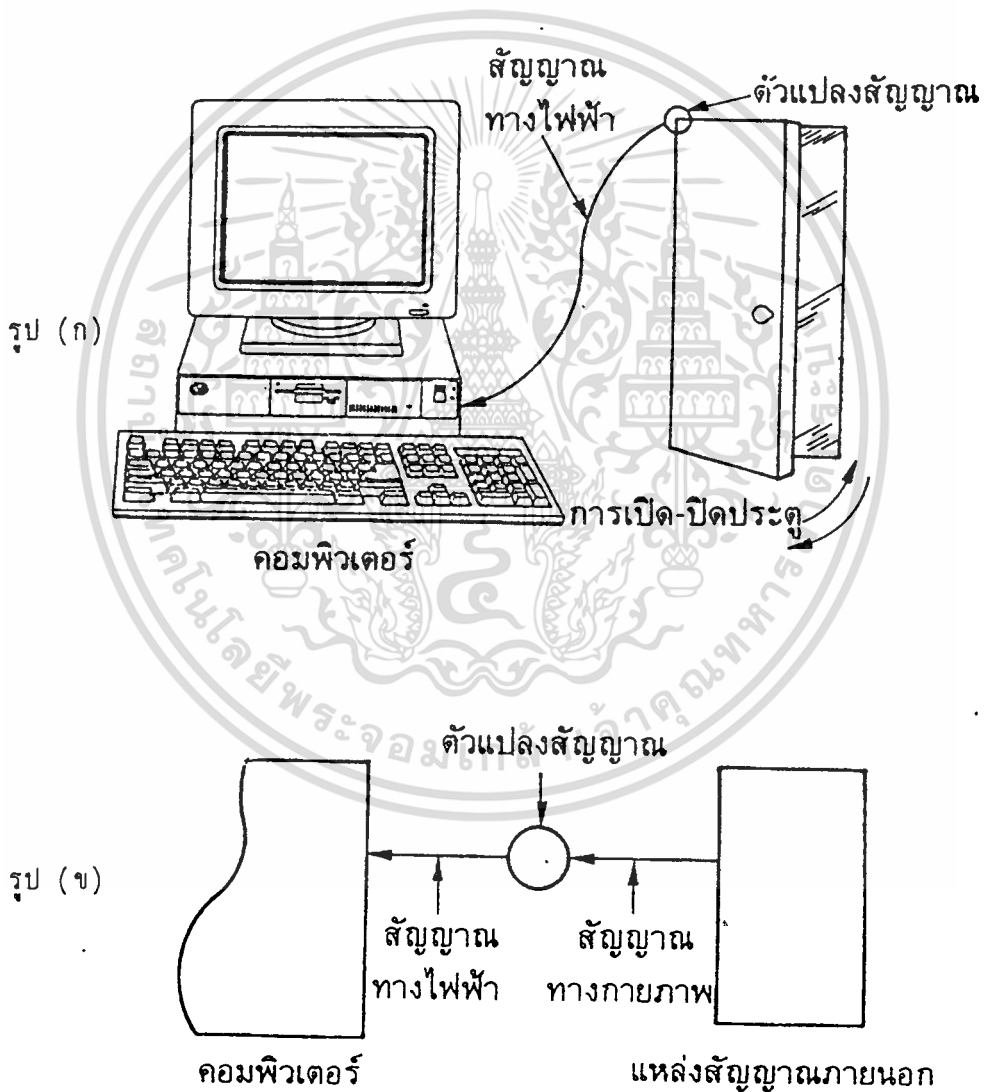
รูปที่ 3.3 การนำข้อมูลในการเปิดประตูหรือหน้าต่างเข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์



รูปที่ 3.4 การส่งเสียงเตือนแก่ลำโพงจากไมโครคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หากพิจารณาต่อไป ก็มีคำถามอีกว่า ไมโครคอมพิวเตอร์รู้ได้อย่างไร ? ว่ามีการเปิดประตูหรือหน้าต่าง ซึ่งก็แน่นอน ไมโครคอมพิวเตอร์ไม่สามารถไปตรวจสอบ การเปิดประตู หรือหน้าต่างได้โดยตรง จึงจำเป็นต้องใช้ตัวแปลงสัญญาณ ซึ่งมีการเปลี่ยน โหมดการทำงานเปิดประตู หรือหน้าต่าง ไปเป็นสัญญาณทางไฟฟ้า เข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์ และในการส่งข้อมูลออกไปที่ลำโพง ก็ต้องส่งไปในรูปของสัญญาณไฟฟ้าด้วยเช่นกัน แสดง ดังรูปที่ 3.5

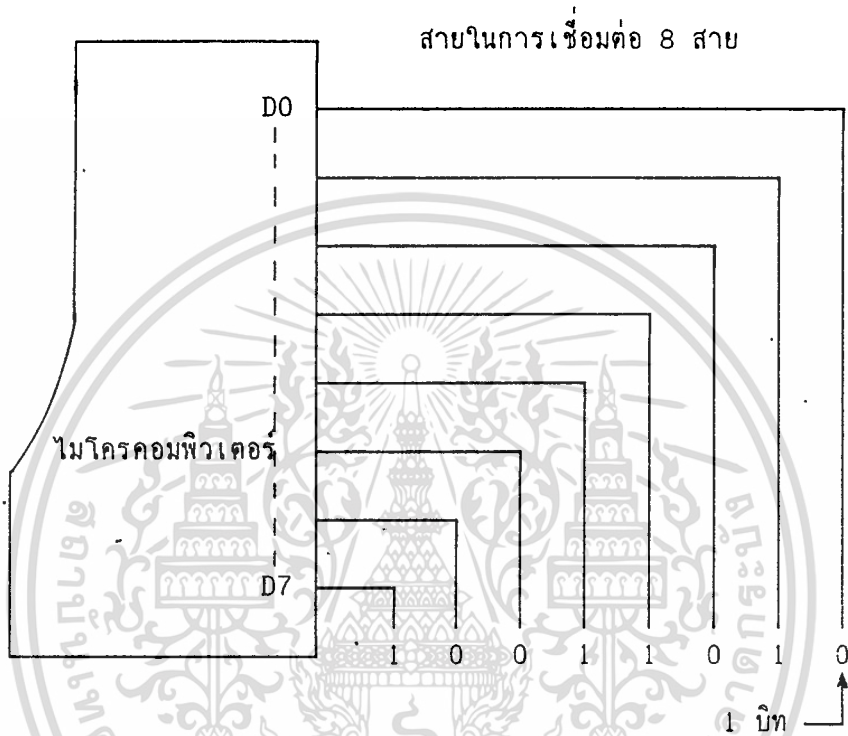


รูปที่ 3.5 การใช้ตัวแปลงสัญญาณเปลี่ยนโหมดการทำงานเปิดประตูเป็นสัญญาณทางไฟฟ้า

เข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การส่งและรับข้อมูลมีสายในการเชื่อมต่อ 8 สาย(ได้แก่ D0 - D7) ซึ่งแต่ละสายเรียกว่า 1 บิต การสื่อสารกัน จะใช้ระบบเลขฐานสอง(Binary system) คือ เป็น 1 และ 0 ซึ่ง 1 ในที่นี้ คือแรงดัน + 5 โวลต์ และ 0 คือ แรงดัน 0 โวลต์ แสดงดังรูปที่ 3.6 และ 3.7 ตามลำดับ



รูปที่ 3.6 สายข้อมูล 8 บิต ของไมโครคอมพิวเตอร์

0	0	0	0	0	0	0	0	บิต 1
1	1	0	1	0	1	1	0	บิต 2
0	0	1	1	1	1	0	0	บิต 3
1	0	0	0	1	1	1	1	บิต 4
1	1	1	1	1	1	1	1	บิต 5
8 บิตของข้อมูล								

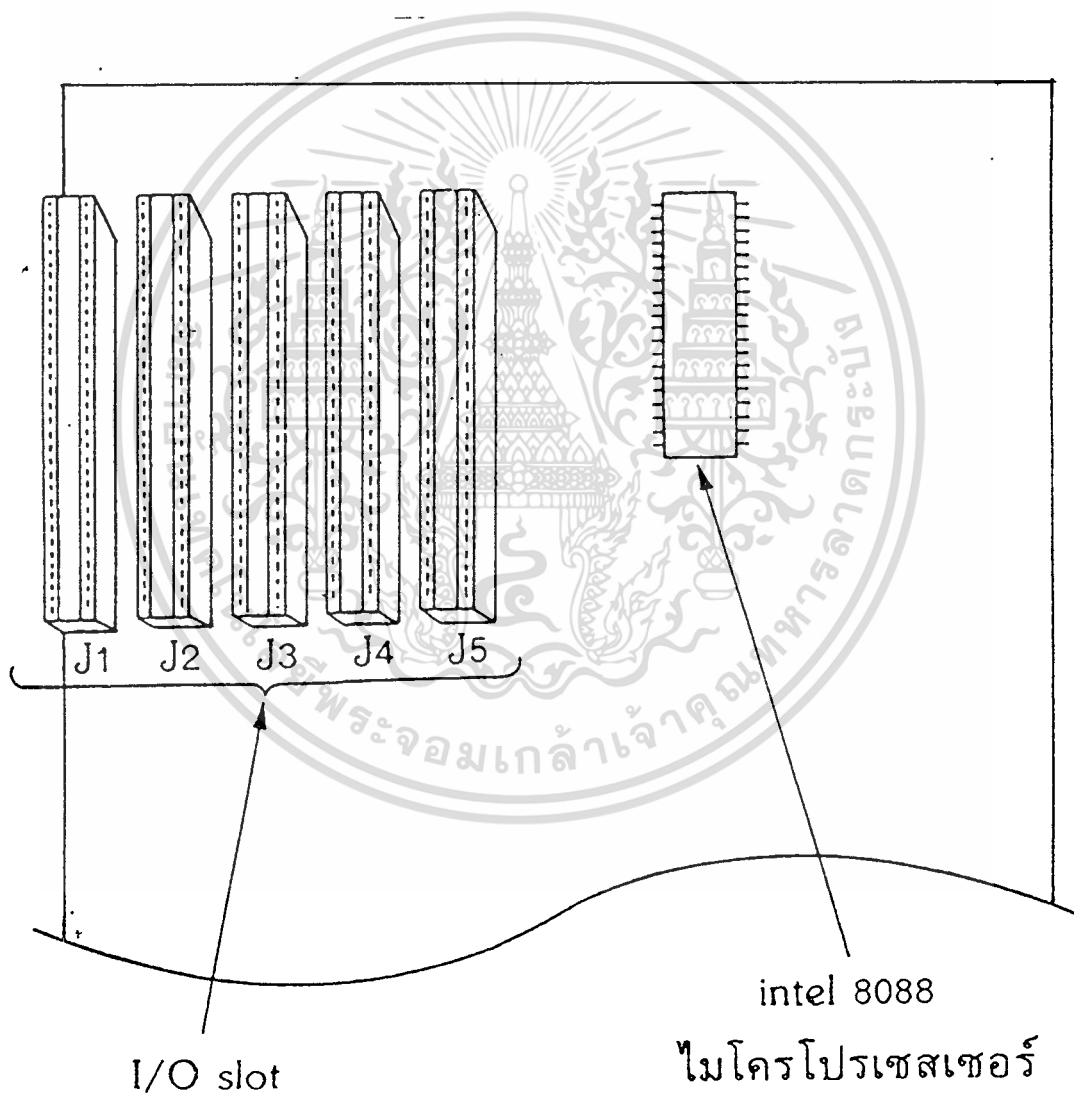
ที่ใช้ในการรับและส่ง

รูปที่ 3.7 ระบบเลขฐานสองที่ใช้สื่อสารในไมโครคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

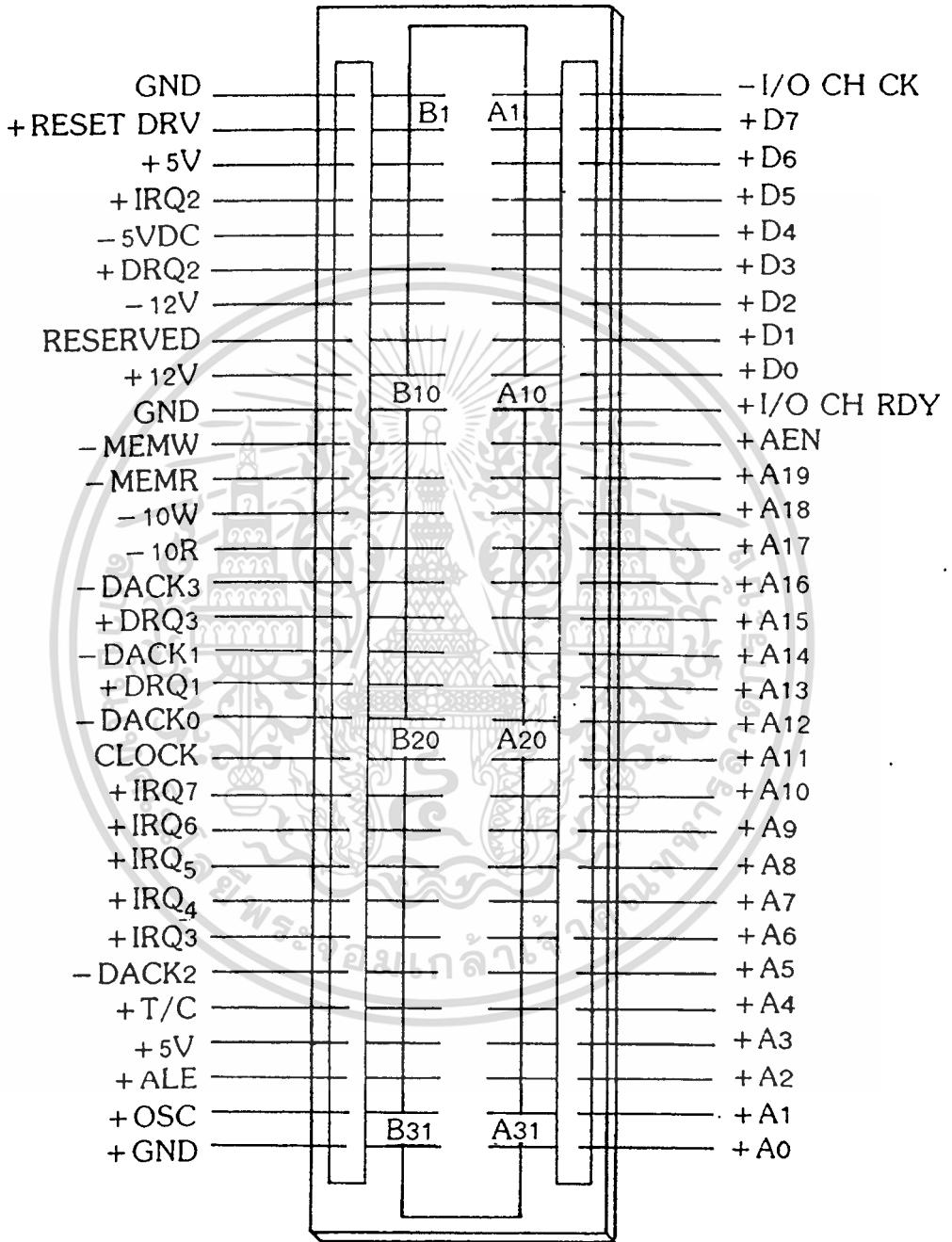
### 3.2 ฮาร์ดแวร์อินพุท/เอาต์พุท สำหรับไมโครคอมพิวเตอร์

ในการส่งข้อมูลออก (Output data) และการนำข้อมูลเข้า (Input data) สำหรับไมโครคอมพิวเตอร์ที่กล่าวถึงมาแล้วเบื้องต้นในข้อ 3.1 นั้น จำเป็นต้องมีวงจรรีเลย์ทรอนิกส์ เชื่อมต่อเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์ ดังนั้นก่อนอื่นจึงต้องมารู้จักกับ สล็อต (Slot) บนไมโครคอมพิวเตอร์ ซึ่งมีระบบ I/O Slot แสดงดังรูปที่ 3.8 และ รูปที่ 3.9 ตามลำดับ



รูปที่ 3.8 ระบบ I/O Slot บนไมโครคอมพิวเตอร์

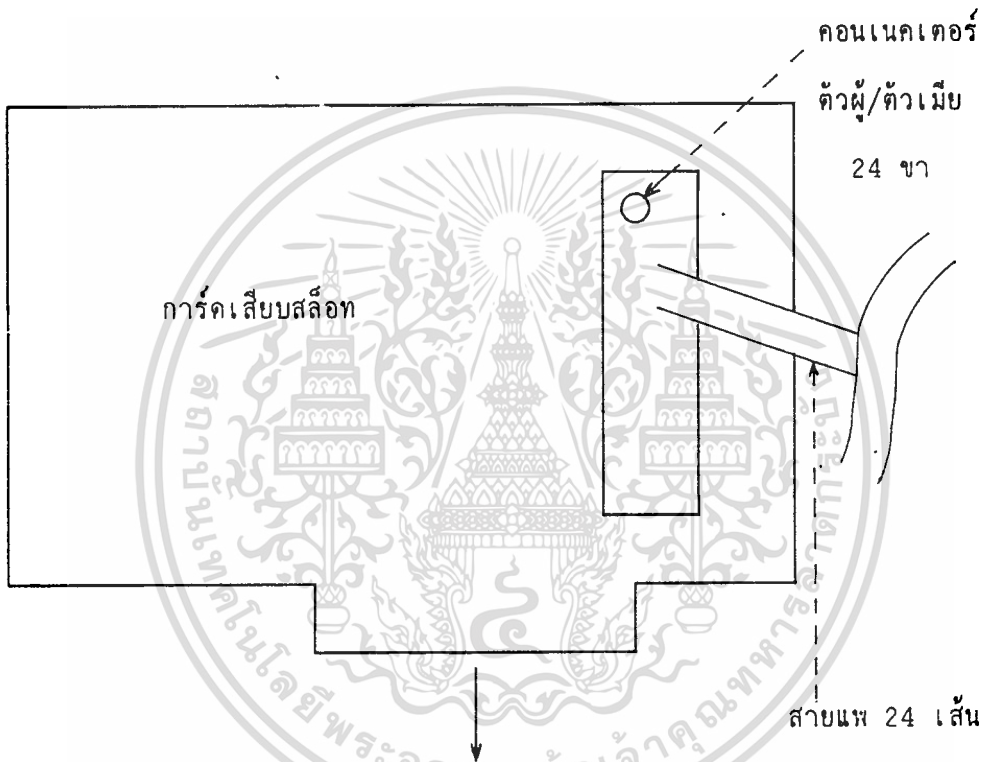
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.9 ขาสัญญาณต่างๆใน I/O Slot บนไมโครคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การส่งข้อมูลออกและการนำข้อมูลเข้า จำเป็นต้องมีเส้นทาง ในที่นี้จะเรียกว่า พอร์ต (Port) ซึ่งมีการจัดสรรที่ไม่ซ้ำซ้อนกัน มีแอดเดรส (Address) ที่แน่นอน ตัวอย่างการสร้างการ์ด (Card) เพื่อใช้ในการเชื่อมต่อกับ I/O Slot แสดงดังรูปที่ 3.10 และตัวอย่างการจัดสรรแอดเดรส ที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกบนไมโครคอมพิวเตอร์นั้น แสดงดังตารางที่ 3 - 1



รูปที่ 3.10 การ์ดที่ใช้เสียบใน I/O Slot (PC Card)

ฮาร์ดแวร์ในการ อินพุท/เอาต์พุท ข้อมูล มีรายละเอียดของวงจรการเชื่อมต่อ ดังนี้

- วงจรเอเนเบิล (Enable circuit)
- วงจรเอาต์พุทแลทช์ (Output latches circuit)
- วงจรอินพุทบัฟเฟอร์ (Input buffer circuit)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 3 - 1 การจัดสรรแอดเดรสที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกบนไมโครคอมพิวเตอร์

พื้นที่แอดเดรสของอุปกรณ์ I/O											
เลขฐานสิบหก	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	อุปกรณ์ I/O
00-0F	0	0	0	0	0	Z	A3	A2	A1	A0	DMA CHIP B237-2
20-21	0	0	0	0	1	Z	Z	Z	Z	A0	INTERRUPT 8259A
40-43	0	0	0	1	0	Z	Z	Z	A1	A0	TIMER 8253-5
60-63	0	0	0	1	1	Z	Z	Z	A1	A0	PPI 8255A-5
80-83	0	0	1	0	0	Z	Z	Z	A1	A0	DMA PAGE REGS
AX	0	0	1	0	1						NMI MASK REG
CX	0	0	1	1	0						RESERVED
EX	0	0	1	1	1						RESERVED
3F8-3FF	1	1	1	1	1	1	A2	A1	A0		TP RS-232-C CD
3F0-3F7	1	1	1	1	1	1	0	A2	A1	A0	5 1/4" DRV ADAPTOR
2F8-2FF	1	0	1	1	1	1	1	Z	A1	A0	RESERVED
378-37F	1	1	0	1	1	1	1	Z	A1	A0	PARALLEL PRTR PRT
3D0-3DF	1	1	1	1	0	1	A3	A2	A1	A0	COLOR/GRAPHICS ADAPTER
278-27F	1	0	0	1	1	1	1	Z	A1	A0	RESERVED
200-20F	1	0	0	0	0	0	A3	A2	A1	A0	GAME I/O ADAPTER
3B0-3BF	1	1	1	0	1	1	A3	A2	A1	A0	IBM MONOCHROME DISPLAY PARALLEL PRINTER ADAPTER

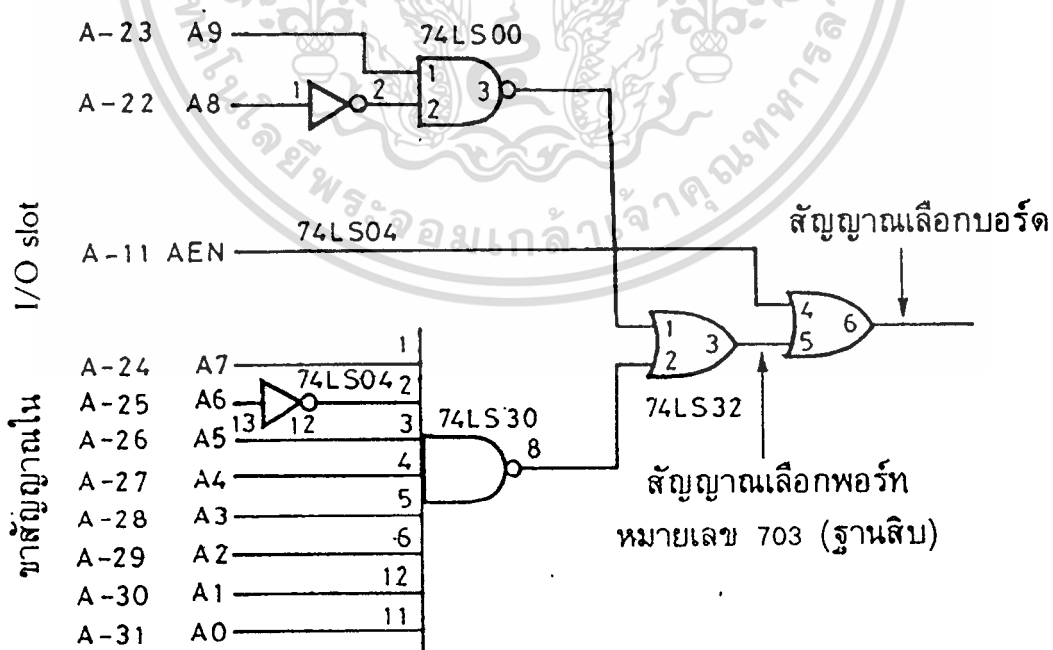
ซึ่ง Z เป็น 1 หรือ 0 ก็ได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.2.1 วงจรเอเนเบิล (Enable circuit)

การสื่อสารภายในไมโครคอมพิวเตอร์มีสายข้อมูล (Data bus) เพื่อส่งและรับข้อมูลถึงกัน การส่งและรับข้อมูล ถ้าไม่มีตำแหน่งในการส่งและรับ ก็ไม่รู้ว่า จะส่งไปที่ไหน และให้ที่ใดรับ ดังนั้นจึงจำเป็นต้องมีสายแอดเดรส (Address bus) ในการกำหนดตำแหน่งภายในไมโครคอมพิวเตอร์ เช่นเดียวกับ เลขที่ห้องหรือเลขที่บ้าน เพื่อจะได้รับรู้กันภายในไมโครคอมพิวเตอร์ว่า ต้องส่งข้อมูลดังกล่าว จากเลขที่ห้องหรือ เลขที่บ้านใด ไปสู่ห้องหรือบ้านไหน เป็นต้น

ในกรณีที่มีการสื่อสาร กับอุปกรณ์ภายนอก ก็ต้องมีการถอดรหัส แอดเดรสให้หมายเลขแก่อุปกรณ์ภายนอกนั้น การถอดรหัสแอดเดรสต้องไม่มีการซ้ำซ้อนกับ แอดเดรสที่ใช้สื่อสารกับอุปกรณ์ภายนอกตัวอื่น แอดเดรสที่ใช้ในการสื่อสารกับอุปกรณ์ภายนอกสำหรับไมโครคอมพิวเตอร์ ตามรายละเอียดในตารางที่ 3.1 นั้น พบว่า แอดเดรส ในช่วง 2B0 - 2BF (เลขฐานสิบหก) ไม่มีการใช้ เราจึงสามารถถอดรหัสแอดเดรส ำใช้งานการเชื่อมต่อในช่วงดังกล่าว เพื่อใช้ในการส่งข้อมูลออกและการนำข้อมูลเข้าได้



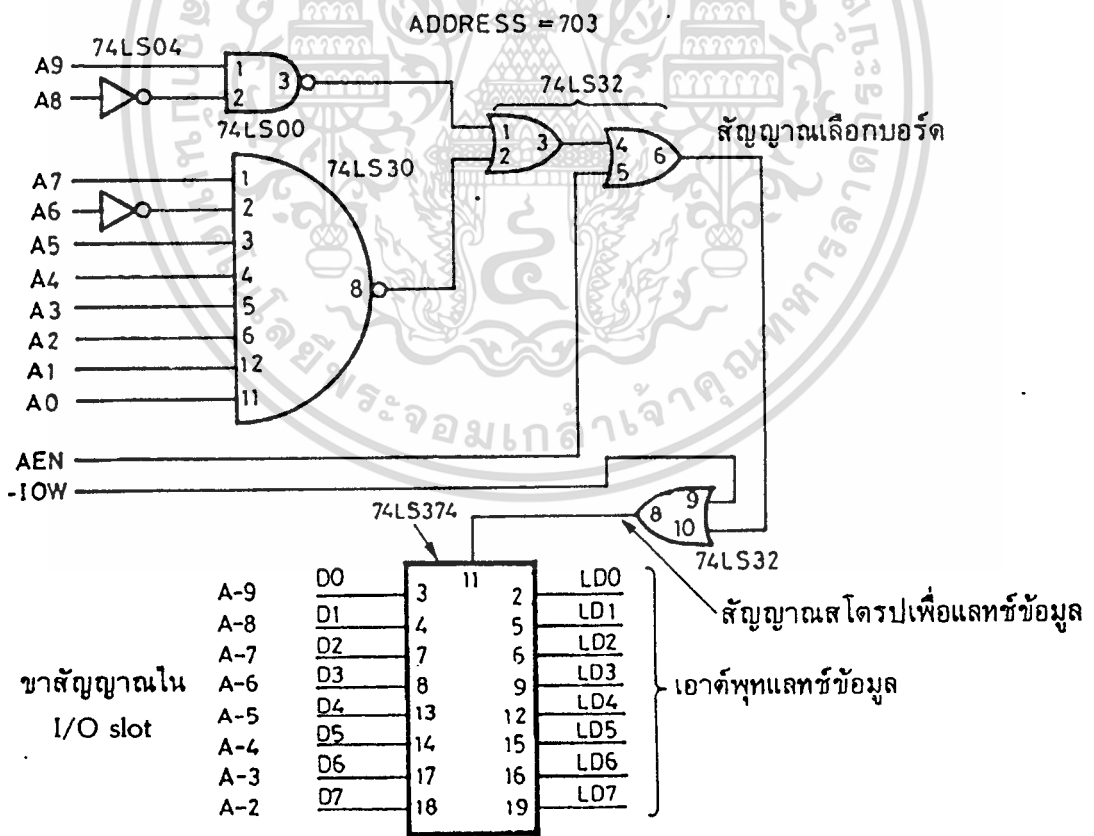
รูปที่ 3.11 รายละเอียดของวงจรเอเนเบิล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การถอดรหัสแอดเดรสเพื่อการเลือกพอร์ท (Port select) ได้ใช้สายแอดเดรส A0 - A9 มีค่าเท่ากับ 1010111111 (หมายเลข 703 เมื่อเป็นเลขฐานสิบ) จึงทำให้สัญญาณการเลือกพอร์ท มีลอจิก 0 แต่การที่จะส่งหรือรับข้อมูลจากสายข้อมูลได้ ต้องมีการต่อกับสาย AEN (Address enable) ของไมโครคอมพิวเตอร์ด้วย เพราะไม่เช่นนั้น การส่งหรือรับข้อมูลจากสายข้อมูลจะเกิดการผิดพลาดได้ สัญญาณที่ได้จากการเลือกพอร์ท นำมา ออร์ (or) กับ AEN จะใช้ในการเอเนเบิล วงจรส่งหรือรับข้อมูล จึงทำให้มีการส่งข้อมูลหรือรับข้อมูลเกิดขึ้น รายละเอียดของวงจร ดังรูปที่ 3.11

### 3.2.2 วงจรเอาต์พุตแลทช์ (Output latches circuit)

การส่งข้อมูลออก ใช้ IC เบอร์ 74LS374 เป็นตัวแลทช์ข้อมูล การส่งข้อมูลออก ต้องผ่านทางสายข้อมูล D0 - D7 และต้องทำการเอเนเบิล เพื่อแลทช์

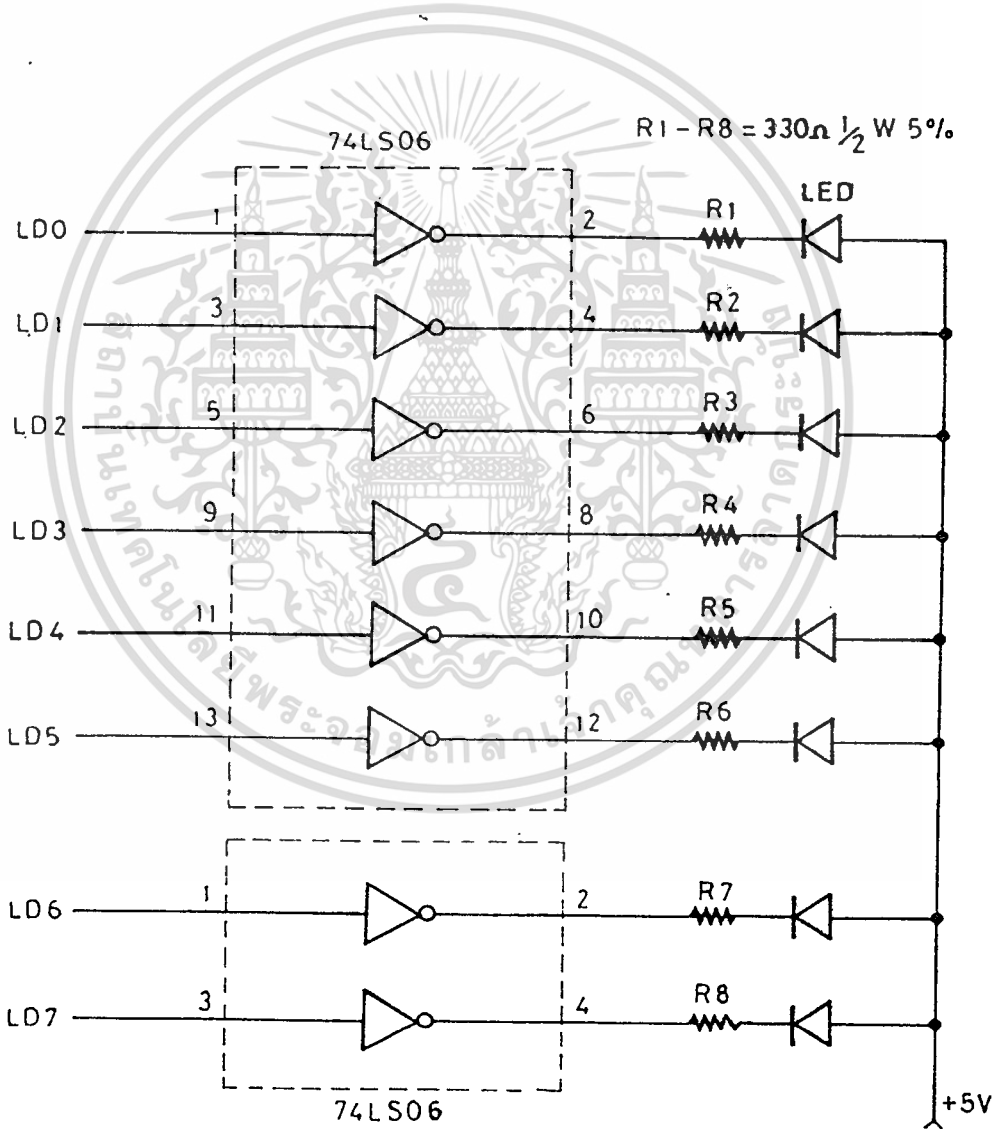


รูปที่ 3.12 รายละเอียดของวงจรเอาต์พุตแลทช์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ข้อมูล ซึ่งยังไม่เพียงพอที่วงจรจะทำงานได้ ต้องมีสายสัญญาณอีกสายหนึ่งเข้ามาเกี่ยวข้องด้วย คือ IOW (Input / Output Write) สายสัญญาณนี้ มีลอจิก 0 เมื่อมีการใช้คำสั่ง Out Address Data ในภาษาเบสิก เพื่อทำการส่งข้อมูลออก ฉะนั้นจึงจำเป็นต้องเชื่อมต่อสายสัญญาณดังกล่าว เข้าในวงจรเอเนเบิล เพื่อการแลทซ์ข้อมูลในวงจรส่งข้อมูลออก รายละเอียดของวงจร แสดงดังรูปที่ 3.12

การแสดงผลการส่งข้อมูลออก สามารถใช้ LED 8 ดวง เป็นตัวแสดงผลของข้อมูล 8 บิต แสดงการต่อวงจร ดังรูปที่ 3.13

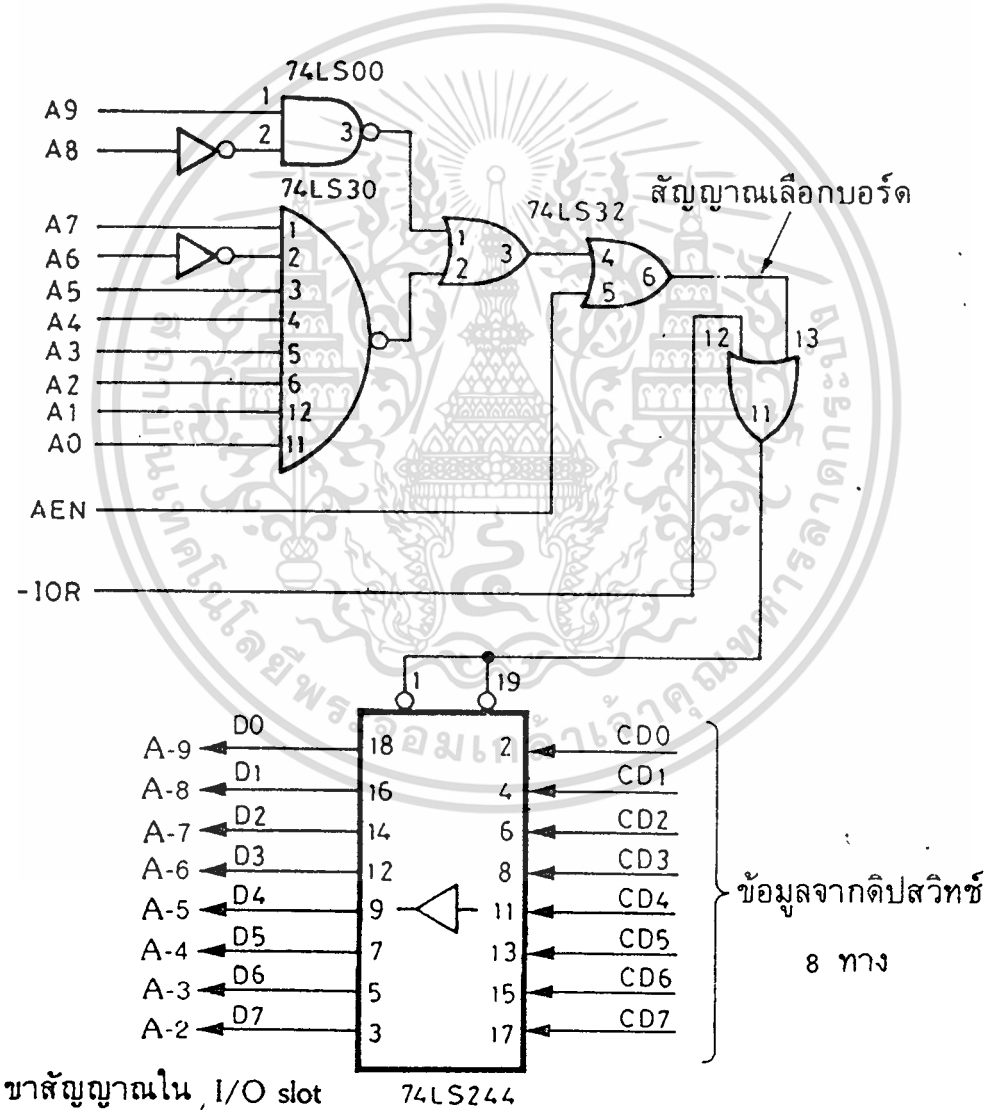


รูปที่ 3.13 รายละเอียดการต่อวงจรเอาต์พุตแลทซ์กับ LED 8 ดวง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.2.3 วงจรอินพุทบัฟเฟอร์ (Input buffer circuit)

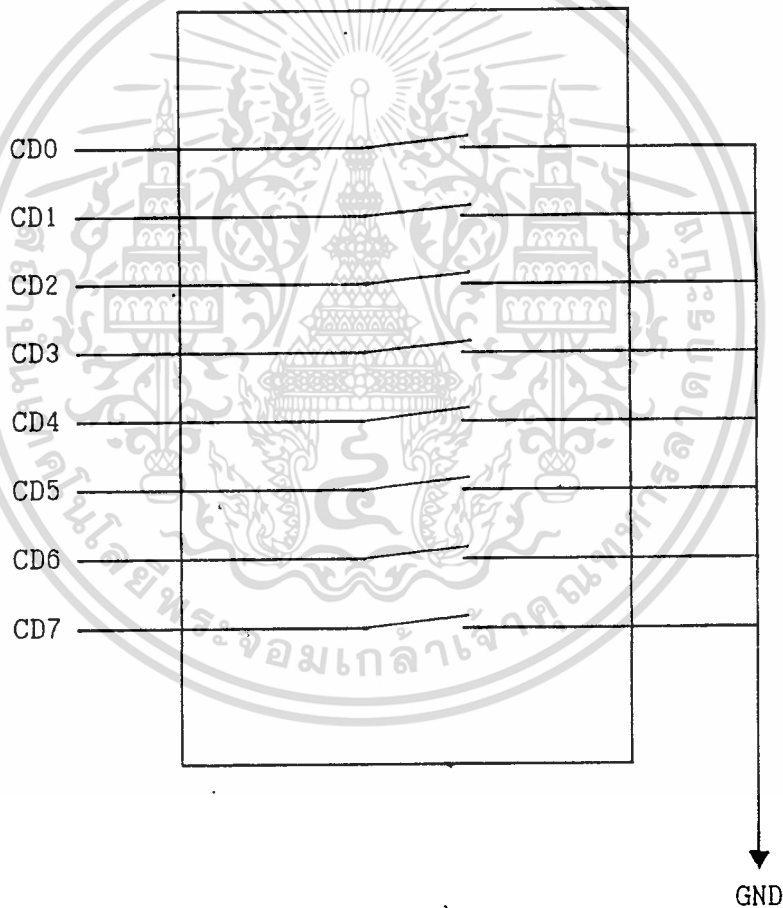
การนำข้อมูลเข้า ใช้ IC เบอร์ 74LS244 เป็นบัฟเฟอร์ของข้อมูล การนำข้อมูลเข้าก็ต้องมีการเอเนเบิล เพื่อนำข้อมูลเข้าทางสายข้อมูล เช่นกัน อย่างไรก็ตาม ต้องมีสายสัญญาณอีกสายหนึ่งเข้ามาเกี่ยวข้องกับค้วบ สายดังกล่าว ก็คือ IOR (Input / Output Read) สายสัญญาณนี้ มีลอจิก 0 เมื่อมีการใช้คำสั่ง A = INP (Address) ในภาษาเบสิก ฉะนั้นจึงจำเป็นต้องเชื่อมต่อกับสายสัญญาณนี้ เข้ากับวงจรเอเนเบิล รายละเอียดของวงจร แสดงดังรูปที่ 3.14



รูปที่ 3.14 รายละเอียดของวงจรอินพุทบัฟเฟอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 'ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 3.14 ที่ตำแหน่ง CD0 - CD7 ทำการเชื่อมต่อ  
กับสวิตช์ปิด - เปิด 8 ทาง (16 ขา) เพื่อทำการสับสวิตช์ ปิด - เปิด เป็นข้อมูลเข้า  
ของแต่ละบิต (D0 - D7) แสดงการเชื่อมต่อ ดังรูปที่ 3.15 คือ เมื่อสวิตช์เปิด (ON)  
ข้อมูลที่เข้าสู่ IC 74LS244 มีลอจิกเป็น 1 (เพราะเป็น IC TTL : Transistor  
Transistor Logic) แต่เมื่อสวิตช์ ปิด (Off) ข้อมูลที่เข้าจะเป็นลอจิก 0 ตามลำดับ



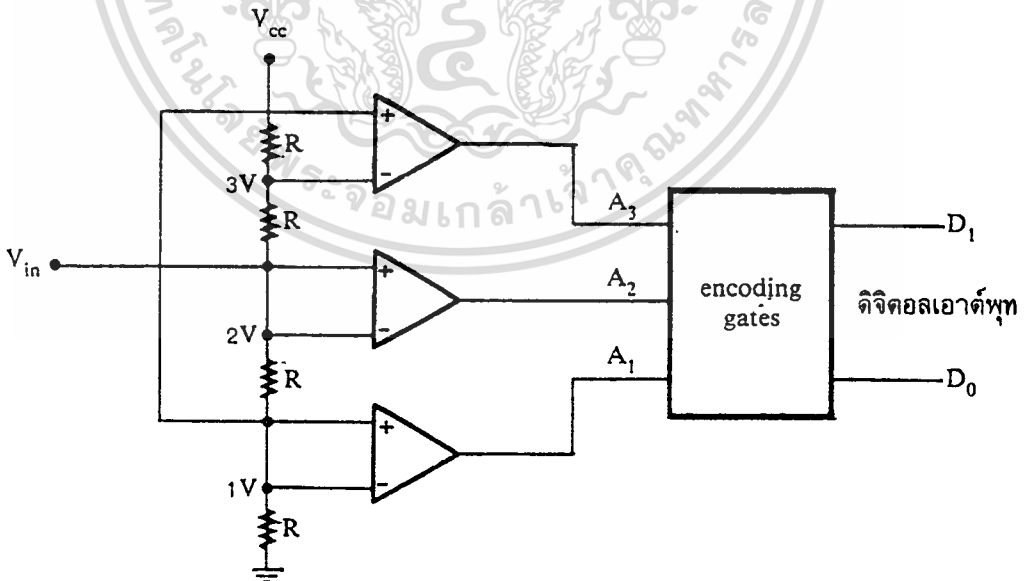
รูปที่ 3.15 รายละเอียดการต่อสวิตช์ปิด - เปิด 8 ทาง กับวงจรอินพุตบัฟเฟอร์

### 3.3 การแปลงสัญญาณอนาลอก เป็นดิจิตอล

การแปลงสัญญาณอนาลอก ที่อยู่ในรูปของระดับแรงดัน (หรือกระแส) ให้ อยู่ในรูปของสัญญาณดิจิตอล สามารถกระทำได้หลายวิธี ดังต่อไปนี้

#### 3.3.1 วิธีการเปรียบเทียบแบบขนาน (Parallel comparator ADC)

โดยสัญญาณที่นำมาแปลง จะต่อขนานกับตัวเปรียบเทียบทุกตัวเป็น สัญญาณที่เข้า ขาบวก ส่วน ขาลบ ของตัวเปรียบเทียบ ต่อเข้ากับแรงดันอ้างอิง ( $V_{ref}$ ) ของแต่ละระดับที่ได้มาจากการต่อหารของ R แสดงรายละเอียดของวงจร ดังรูปที่ 3.16 จากวงจรนี้ ถ้าสัญญาณที่เข้ามา มีค่ากับจุดเปรียบเทียบใด ๆ ก็จะทำให้เอาต์พุทของตัว เปรียบเทียบนั้น เป็น 1 เช่น ถ้าสัญญาณเข้า 2.6 โวลต์ ทำให้ A1 และ A2 มีค่า เป็น 1 ซึ่งต้องแปลงเป็นดิจิตอลอีกครั้ง โดยวงจรทางลอจิกโดยทั่วไปพบว่า วิธีการ แบบนี้ เป็นการแปลงสัญญาณจาก อนาลอกเป็นดิจิตอล เป็นไปอย่างรวดเร็ว แต่มีข้อเสีย ตรงที่ ต้องสิ้นเปลืองอุปกรณ์ IC เป็นจำนวนมาก

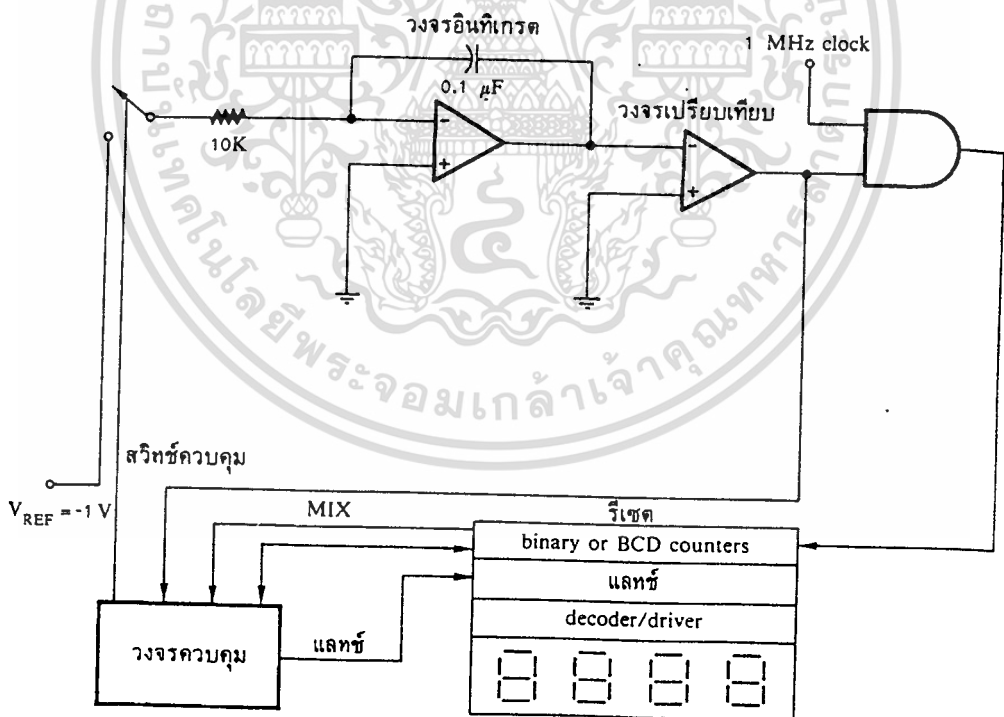


รูปที่ 3.16 แสดงรายละเอียดของวงจรเปรียบเทียบแบบขนาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

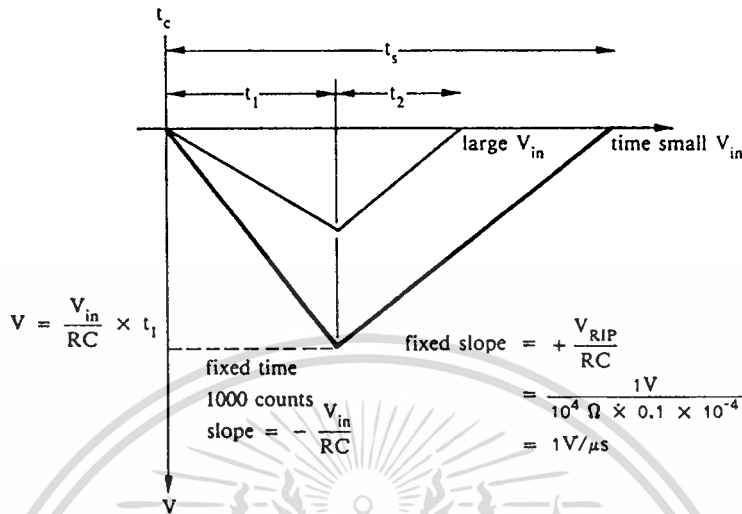
### 3.3.2 วิธีการแปลงแบบสโลปคู่ (Dual-Slope ADC)

แสดงรายละเอียดของวงจร ดังรูปที่ 3.17 มักจะใช้ทำเป็น โวลต์มิเตอร์แบบดิจิทัล (Digital voltmeter) เพราะราคาถูก ให้ความละเอียดสูง การทำงาน จะเริ่มจากการรีเซ็ต การแปลงให้เป็น 0 เมื่อมีสัญญาณอินพุตเข้ามาทางวงจรอินทิเกรต (Integrator) สมมุติเป็น บวก (+) จะทำให้สัญญาณเอาต์พุตจากวงจรนั้นมีลักษณะ ดังรูปที่ 3.18 และเมื่อค่าเอาต์พุตจากวงจรอินทิเกรตเป็นลบ (-) ทำให้วงจรเปรียบเทียบ (Comparator) ทำงาน ส่งผลให้เกต AND เปิด ทำให้สัญญาณนาฬิกา (Clock) สามารถผ่านไปยังระบบนับได้ ค่าเอาต์พุตจากวงจรอินทิเกรตนี้จะถูกกำหนดเวลาที่ (Fixed time) จากวงจรควบคุม ทำการรีเซ็ตอีกครั้ง และเมื่อต่อสัญญาณอินพุตของวงจรอินทิเกรต เข้ากับแรงดันอ้างอิงที่เป็นลบ (-) จะมีผล



รูปที่ 3.17 แสดงรายละเอียดของวงจรการแปลงแบบสโลปคู่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.18 แสดงรายละเอียดของสัญญาณนาฬิกาที่ผ่านวงจรอินทิเกรตเปรียบเทียบกับเวลาของวงจรการแปลงแบบสโลปคู่

ทำให้เอาต์พุตของวงจรอินทิเกรตมีสโลปเป็นบวก (+) ค่าสโลปที่เพิ่มขึ้น ถึงค่า 0 จะทำให้วงจรนับ นับความถี่ที่สัมพันธ์กับแรงดันอินพุต ขาเข้าวงจรแปลงอนาลอกเป็นดิจิทัลแบบวิธีนี้ส่วนใหญ่มักจะอยู่ในรูปของ IC สำเร็จรูป ซึ่งสามารถนำมาต่อใช้งานได้เลย

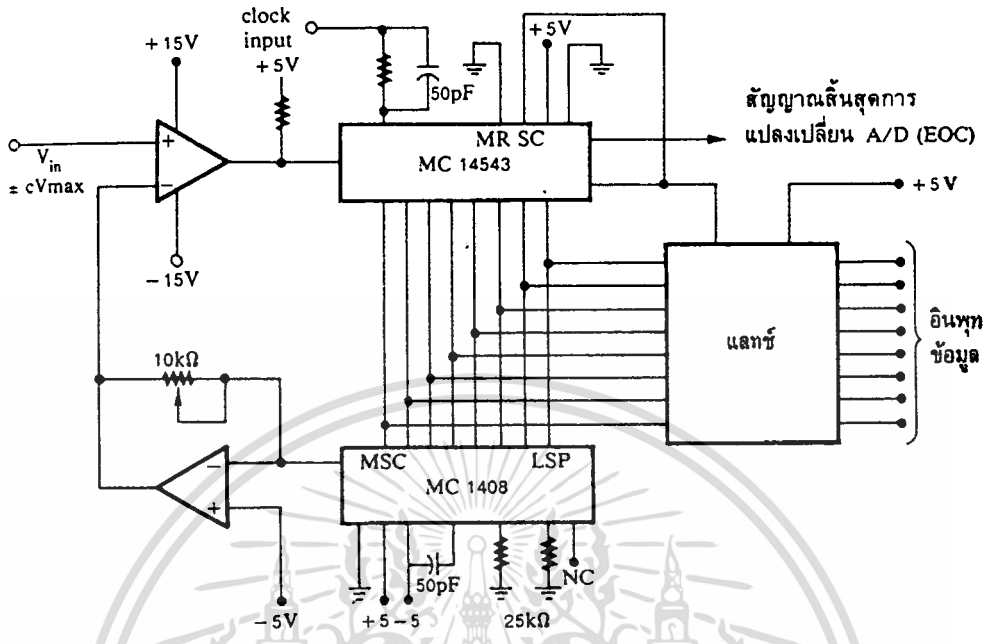
### 3.3.3 วิธีการแปลงแบบประมาณค่าผลสำเร็จ (Successive

Approximation ADC)

วิธีการแบบนี้ แสดงรายละเอียดของวงจร ดังรูปที่ 3.19 เมื่อสัญญาณนาฬิกาเข้ามาที่ขา Clock input จะทำให้ MC 14545 เป็น 1 ที่บิตสูง และผ่านวงจร DAC เบอร์ MC 1408 ร่วมกับส่วนขยายสัญญาณ โดยจะนำมาเปรียบเทียบกับสัญญาณขา  $V_{in}$  ของ LM 319N ถ้า  $V_{in}$  มากกว่า ทำให้เอาต์พุตของวงจรเปรียบเทียบกับสัญญาณเป็น 1 ทำให้วงจร SAR ทำงานต่อไป, ถ้า  $V_{in}$  น้อยกว่า ทำให้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



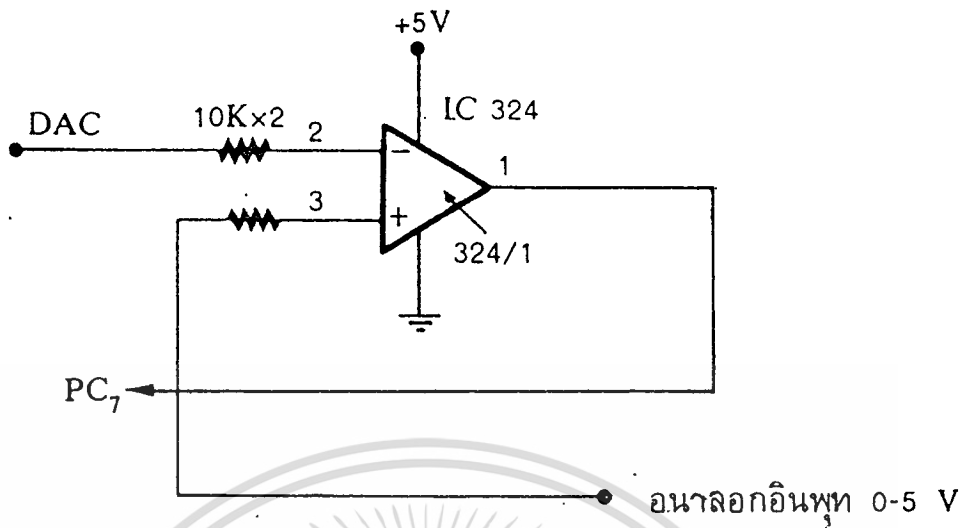
รูปที่ 3.19 วงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัลแบบประมวลค่าผลสำเร็จ

เอาต์พุตเป็น 0 ทำให้หยุดการทำงาน ให้สัญญาณสิ้นสุดการแปลงค่า หรือที่เรียกว่า EOC (End Of Conversion) ออกมา เพื่อให้มีการดึงข้อมูลดิจิทัลที่ทำการแลทช์ (Latch) ไว้เข้าไปประมวลผลต่อไป

อย่างไรก็ตาม วิธีการดังกล่าวบางส่วนเราสามารถใช้อ็พพอร์ตแวร์เข้าช่วย ซึ่งสามารถประยุกต์ใช้เชื่อมต่อกับไมโครคอมพิวเตอร์ได้อย่างง่าย เหมาะสำหรับการทดลองเบื้องต้น แสดงรายละเอียดของวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัลแบบประมวลค่าผลสำเร็จ ดังรูปที่ 3.20 พบว่า วงจรแปลงสัญญาณดิจิทัลเป็นอนาลอกที่ถูกต่อเข้ากับขาลบ (-) ของออปแอมป์ จะถูกใช้โดยการโปรแกรมเปรียบเทียบแรงดันกับสัญญาณอนาลอกอินพุตที่เข้ามาทางขบวก (+) ซึ่งโปรแกรมจะทำการตรวจสอบสัญญาณเปรียบเทียบดังกล่าว เมื่อไรที่เอาต์พุตของวงจรเปรียบเทียบมีค่า เท่ากับ 0 โวลต์ ค่าดิจิทัล ที่ทำการโปรแกรมผ่านวงจรแปลงสัญญาณดิจิทัลเป็นอนาลอก ก็จะมีค่าสมนัยกับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.20 แสดงรายละเอียดของวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล

แบบประมาณค่าผลสำเร็จโดยใช้ซอฟต์แวร์เข้าช่วย

```

MOV AL,9BH
MOV DX,783H
OUT DX,AL
MOV SI,0000H
MOV BL,00H
Start:
MOV AL,BL
MOV DX,780H
OUT DX,AL
DEC DX
IN AL,DX
TEST AL,7
JZ LOOP
INC BL,1
JMP Start
Loop:MOV[SI],BL
INT 20

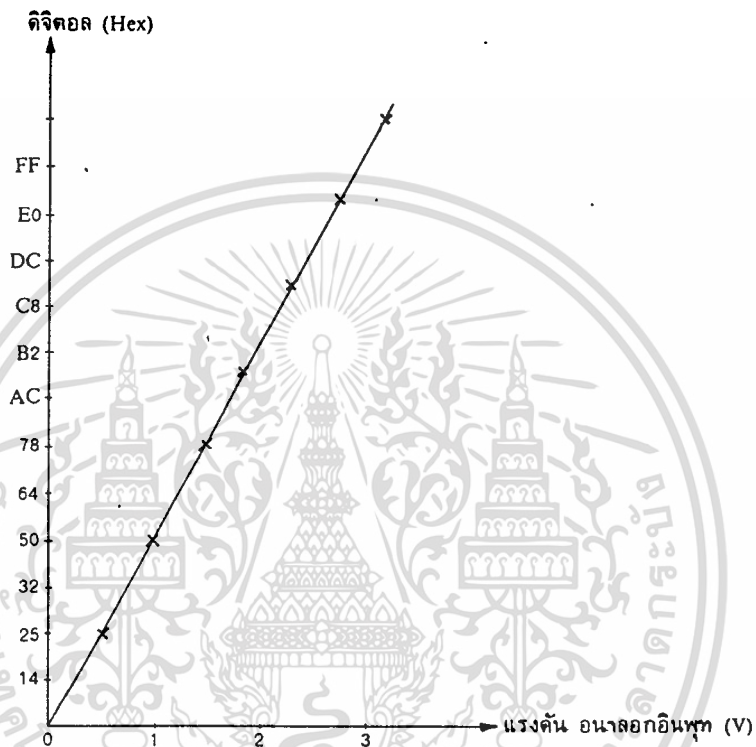
```

รูปที่ 3.21 แสดงรายละเอียดของโปรแกรมแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล

แบบประมาณค่าผลสำเร็จในกรณีใช้ซอฟต์แวร์เข้าช่วยในการทำงาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

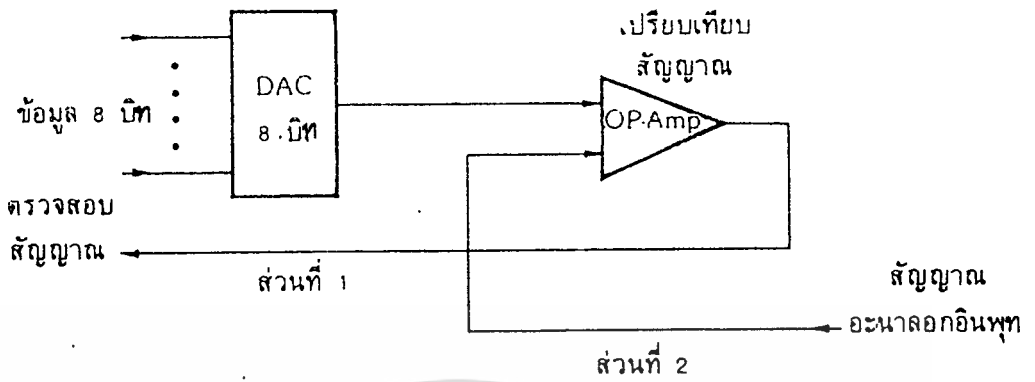
สัญญาณอนาล็อกอินพุตดังกล่าว แสดงรายละเอียดของโปรแกรม การแปลงแบบประมาณค่าผลสำเร็จ ดังรูปที่ 3.21 และแสดงรายละเอียด ของกราฟความสัมพันธ์ ระหว่างค่าดิจิตอล ที่ทำการโปรแกรมผ่านวงจรแปลงสัญญาณดิจิตอลเป็นอนาล็อก ที่สมนัยกับค่าสัญญาณอนาล็อกอินพุต ดังรูปที่ 3.22 ตามลำดับ



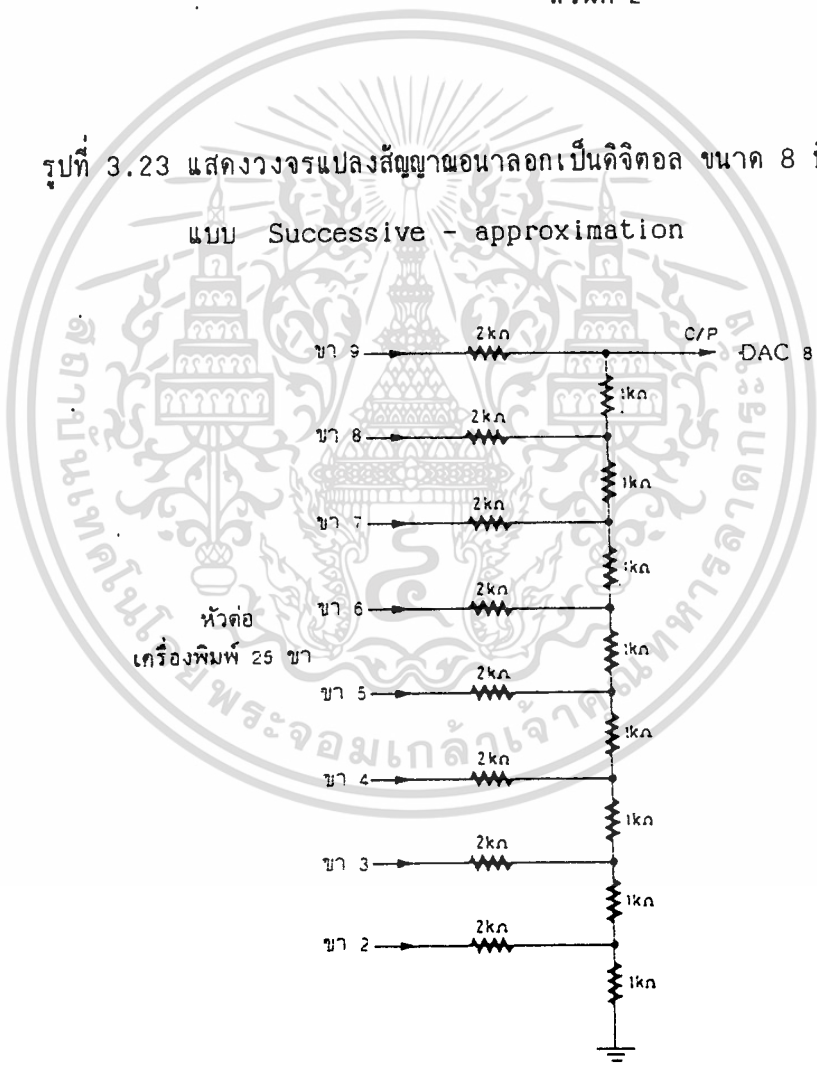
รูปที่ 3.22 รายละเอียดของกราฟความสัมพันธ์ ระหว่างค่าดิจิตอล ที่ทำการโปรแกรมผ่านวงจรแปลงสัญญาณดิจิตอล เป็นอนาล็อกที่สมนัยกับค่าสัญญาณอนาล็อกอินพุต

### 3.4 เทคนิคการ เชื่อมต่อวงจรแปลงสัญญาณอนาล็อก เป็นดิจิตอล เข้ากับพรีนเตอร์พอร์ต

การประยุกต์ใช้โดยเชื่อมต่อเข้ากับวงจรแปลงสัญญาณอนาล็อกเป็นดิจิตอลขนาด 8 บิต แบบ Successive - approximation ADC converter แสดงวงจรการทำงาน ดังรูปที่ 3.23



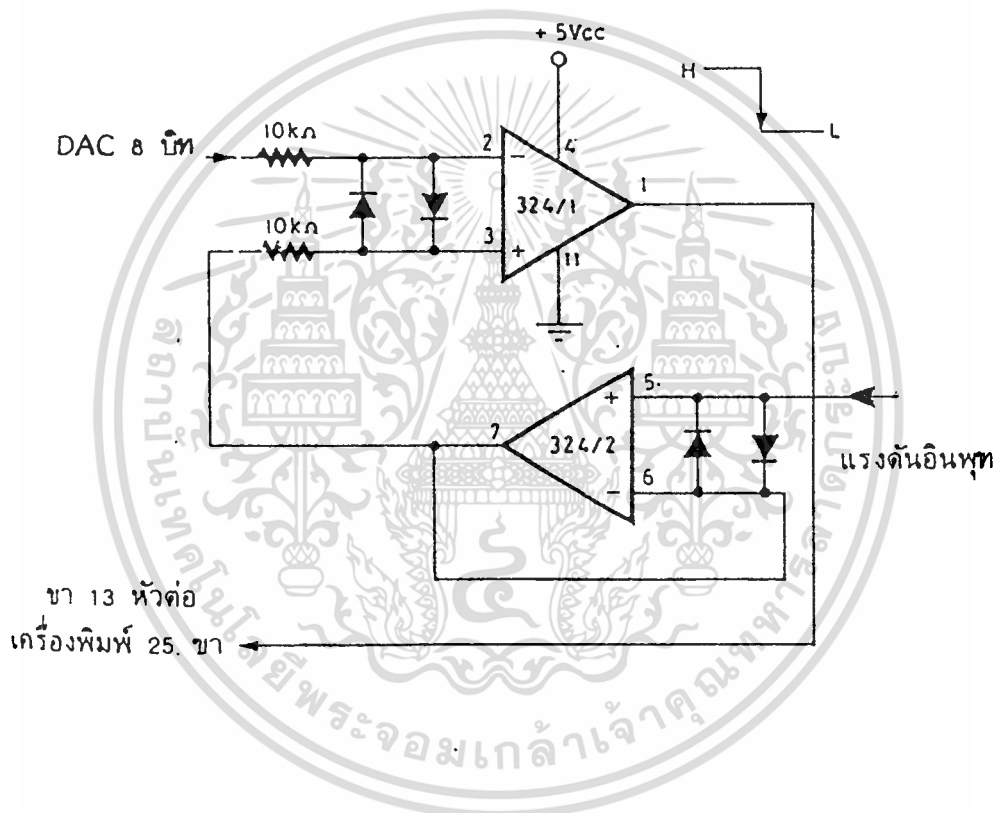
รูปที่ 3.23 แสดงวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล ขนาด 8 บิต แบบ Successive - approximation



รูปที่ 3.24 รายละเอียดของวงจรแปลงสัญญาณดิจิทัลเป็นอนาลอก ขนาด 8 บิต แบบ R - 2R Ladder ที่เชื่อมต่อกับพรีนเตอร์พอร์ท

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รายละเอียดของวงจรแปลงสัญญาณ ดิจิตอลเป็นอนาลอก แบบ R - 2R Ladder ขนาด 8 บิต ส่วนที่ 1 ที่เชื่อมต่อเข้ากับพรีนเตอร์พอร์ทไมโครคอมพิวเตอร์ แสดงรายละเอียดของวงจร ดังรูปที่ 3.24 ส่วนรายละเอียดของวงจร แปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล ขนาด 8 บิต แบบ Successive - approximation ส่วนที่ 2 แสดงรายละเอียดของวงจร ดังรูปที่ 3.25



รูปที่ 3.25 วงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอล ขนาด 8 บิต

แบบ Successive - approximation

การทำงานของวงจร เริ่มจาก เมื่อมีสัญญาณอนาลอก ผ่านบัฟเฟอร์ของ OP - AMP 324/2 เข้ามาทางขา 3 (+) ของ 324/1 สัญญาณแรงดันดังกล่าว จะถูกเปรียบเทียบกับสัญญาณแรงดันของขา 2 (-) ที่ถูกโปรแกรมแรงดันจากวงจรแปลงสัญญาณดิจิตอลเป็นอนาลอก ถ้าสัญญาณแรงดันขา 3 มากกว่าขา 2 สัญญาณเอาต์พุตที่ขา 1 เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จะมีค่าสูง ซึ่งถูกอ่านเข้าทางขา 13 ของพรีนเตอร์พอร์ต ที่แอดเดรสพอร์ตหมายเลข 3BDH บิตที่ 4 จากนั้น วงจรแปลงสัญญาณดิจิตอลเป็นอนาลอก จะถูกโปรแกรมค่าเพิ่มมากขึ้น

เมื่อไรที่สัญญาณขา 1 เปลี่ยนระดับเป็น Low ค่าที่ได้จากโปรแกรม ฝ่ายทางวงจรแปลงสัญญาณดิจิตอลเป็นอนาลอก จะเป็นค่าที่สมนัยกับสัญญาณอนาลอกที่เข้ามา รายละเอียดของโปรแกรมอ่านค่าแรงดันจากวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอลผ่านทางพรีนเตอร์พอร์ต แสดงดังรูปที่ 3.26

```

10 REM PROGRAM A/D FROM PRINTER PORT
20 DIGI = 0
30 OUT &H3BC, DIGI
40 FOR I = 1 TO 200: NEXT I
50 A = INP(&H3BD): REM INPUT CHECK PIN 13
60 B = A AND &H10: REM TEST BIT 4
70 IF B < &H10 OR B = &H10 THEN 110
80 VINPUT = (5/255) * DIGI
90 PRINT "ANALOG INPUT="; VINPUT
100 END
110 DIGI = DIGI + 1
120 GOTO 30

```

รูปที่ 3.26 โปรแกรมอ่านค่าแรงดันอินพุตจากวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิตอลทางพรีนเตอร์พอร์ต

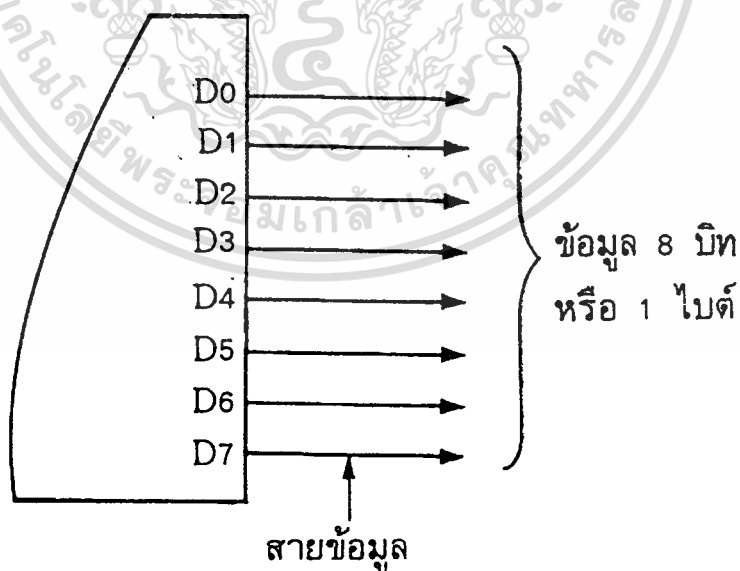
### 3.5 ภาษาเบสิกสำหรับการอินพุท/ เอาท์พุทข้อมูล

#### 3.5.1 การเอาท์พุทข้อมูล

การส่งข้อมูลออก จะใช้คำสั่งในภาษาเบสิก คือ คำสั่ง Out ซึ่งคำสั่งดังกล่าว มีรูปแบบของการใช้ ดังนี้

Out address data

แอดเดรส (Address) ในที่นี้ เปรียบเสมือนเลขที่บ้าน ซึ่งใช้ในการติดต่อสื่อสารกัน แบ่งออกเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนหนึ่งใช้ติดต่อกันอยู่ระหว่างภายในเครื่อง คือ ในส่วนที่เรียกว่า หน่วยความจำ (Memory) อีกส่วนหนึ่งใช้ติดต่อกับภายนอก คือ ส่วนที่เรียกว่า พอร์ต (Port) ซึ่งแน่นอนว่า พอร์ต หรือ เลขที่บ้าน ที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอก ต้องมีหมายเลขในการติดต่อ โดยมีการจัดสรรให้ที่แน่นอน ไม่มีการซ้ำซ้อนกันเกิดขึ้น



รูปที่ 3.27 แสดงวิธีการส่งข้อมูลออก ขนาด 8 บิต

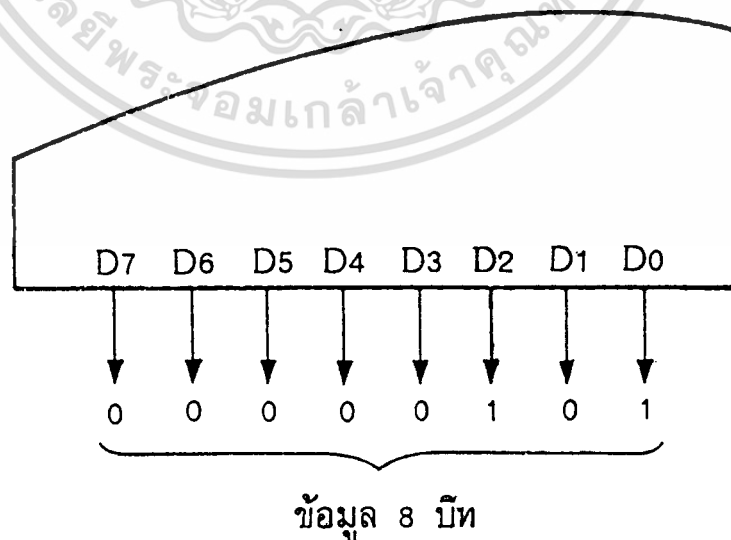
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ฉะนั้น ในการสร้างระบบฮาร์ดแวร์เพื่อใช้ในการติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอก ต้องมีการถอดรหัสแอดเดรสที่ไม่ซ้ำซ้อนกับแอดเดรสที่จัดสรรไว้แล้วภายในเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ เมื่อพิจารณาจาก ตารางที่ 3.1 พบว่า แอดเดรสที่ไม่ได้ใช้ มีอยู่คือ ในช่วง 2B0 ถึง 2BF (ฐานสิบหก) การสร้างระบบการเชื่อมต่อ ก็ต้องมีการถอดรหัสแอดเดรสให้อยู่ในช่วงดังกล่าว สมมติว่าเราได้ถอดรหัสแอดเดรสเรียบร้อยแล้วที่ 2BF (ฐานสิบหก) หรือ 703 (ฐานสิบ) ฉะนั้นแอดเดรสที่ส่งข้อมูลไปสู่อุปกรณ์ภายนอก ก็คือ พอร์ตหมายเลข 703 (ฐานสิบ) รูปแบบของการใช้คำสั่งเขียนใหม่ได้ว่า

Out 703 Data

ในส่วนของข้อมูลระบบไมโครคอมพิวเตอร์ มีสายส่งข้อมูลจำนวน 8 สาย คือ D0 - D7 ข้อมูล D0 - D7 เราเรียกว่าข้อมูล 8 บิต หรือ 1 ไบต์ แสดงดังรูปที่ 3.27

การส่งใช้เป็นแบบเลขฐานสองคือ ลอจิก 1 กับลอจิก 0 เท่านั้น ลอจิก 1 เป็นสัญญาณแรงดันที่มากกว่า 2.4 โวลต์ ส่วนลอจิก 0 เป็นสัญญาณแรงดันที่น้อยกว่า 0.8 โวลต์ ถึงน้อยที่สุด 0 โวลต์ ฉะนั้น เมื่อต้องการส่งข้อมูลให้บิต D0 และ D2 เป็น 1 บิตอื่น ๆ เป็น 0 แสดงดังรูปที่ 3.28 ทำการเปลี่ยนข้อมูลเลขฐานสองเป็นเลขฐานสิบ ได้ดังนี้



รูปที่ 3.28 แสดงวิธีการส่งข้อมูลออกขนาด 8 บิต โดยที่บิต D0 และ D2 เป็น 1

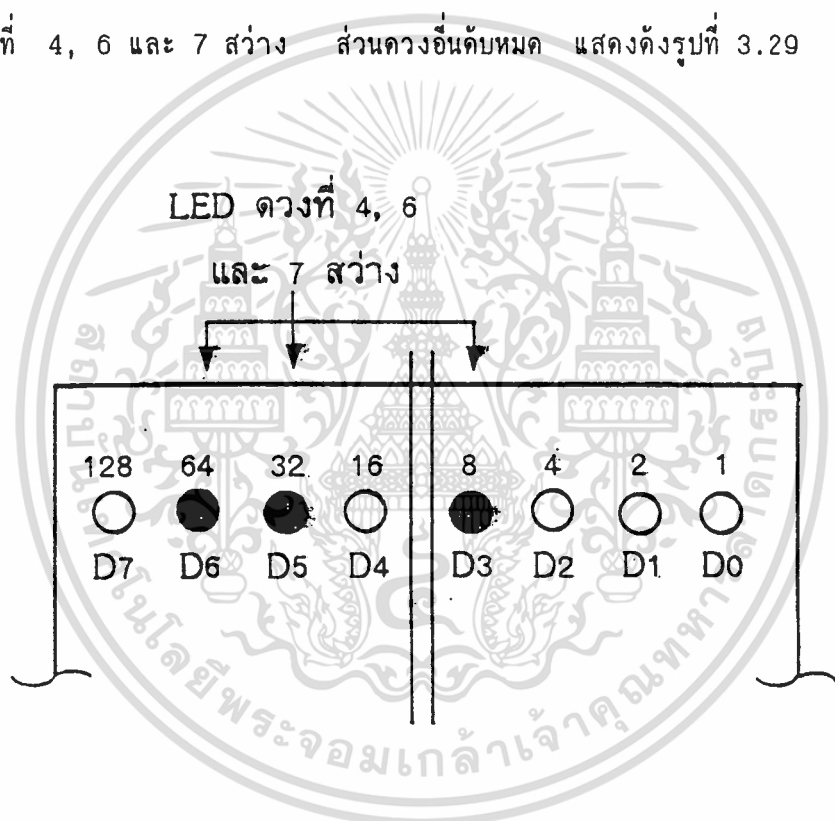
ส่วนบิตอื่นเป็น 0

$$00000101 = (128 \times 0) + (64 \times 0) + (32 \times 0) + (16 \times 0) + (8 \times 0) + (4 \times 1) + (2 \times 0) + (1 \times 1) = 5$$

รูปแบบของคำสั่งเขียนใหม่ได้เป็น

Out 703, 5

ผลของคำสั่งนี้ ทำให้ LED 8 ดวง ที่แสดงผลการส่งข้อมูล คือ LED ดวงที่ 1 และดวงที่ 3 สว่าง ส่วนดวงอื่น ๆ ดับหมด ถ้าในกรณีที่ต้องการให้ดวงที่ 4, 6 และ 7 สว่าง ส่วนดวงอื่นดับหมด แสดงดังรูปที่ 3.29



รูปที่ 3.29 แสดงวิธีการส่งข้อมูลออก ทำให้ LED ดวงที่ 4, 6 และ 7 สว่าง

เราก็สามารถกระทำได้ โดยส่งลอจิก 1 ไปที่บิต D3, D5 และ D6 (ส่วนบิตอื่นส่งลอจิก 0) ซึ่งเป็นเลขฐานสองได้ 01101000 และทำการเปลี่ยนให้เป็นเลขฐานสิบ ได้ดังนี้

$$01101000 = (128 \times 0) + (64 \times 1) + (32 \times 1) + (16 \times 0) + (8 \times 1) + (4 \times 0) + (2 \times 0) + (1 \times 0) = 104$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

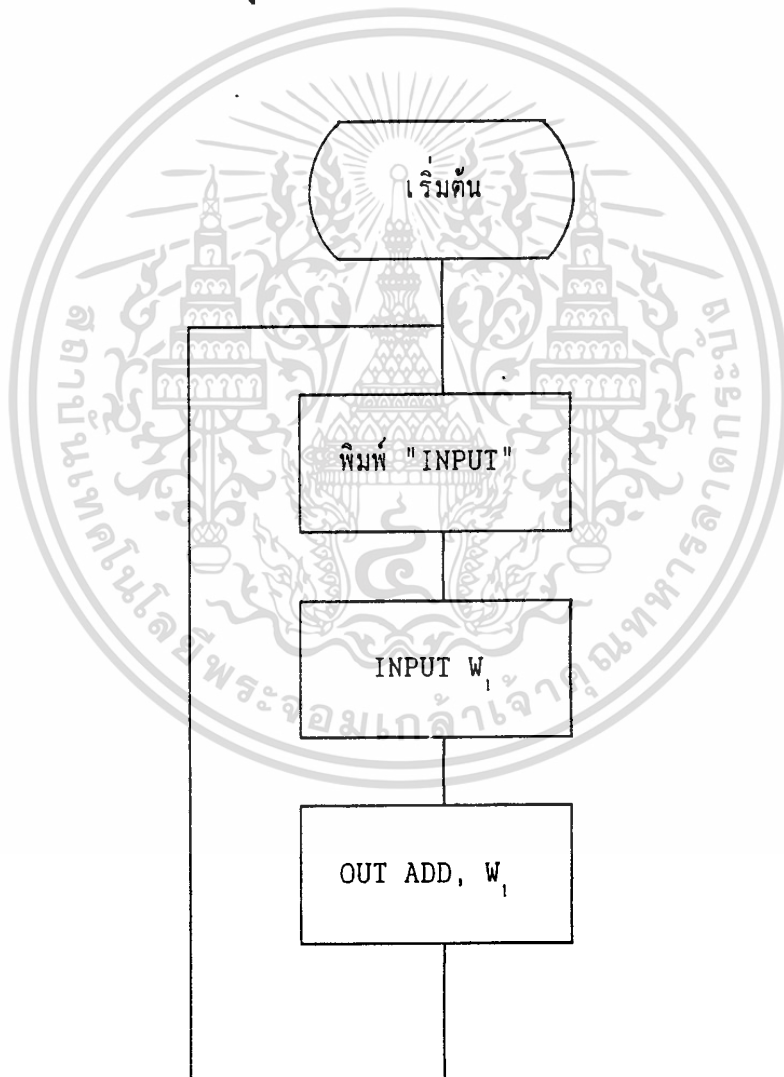
รูปแบบของคำสั่งเขียนได้เป็น

Out 703, 104

ผลของคำสั่งนี้จะทำให้ LED สว่างตามที่เรากำลังต้องการ

การเขียนโปรแกรมส่งข้อมูลออกสู่พอร์ต ที่แอดเดรส 703

(ฐานสิบ) แสดงโฟลว์ชาร์ท ดังรูปที่ 3.30 ส่วนรายละเอียดของโปรแกรม ดังรูปที่ 3.31



รูปที่ 3.30 แสดงโฟลว์ชาร์ทของโปรแกรมส่งข้อมูลออกสู่พอร์ต

```

10 REM FIRST INPUT THE CALCULATED WEIGHT
20 PRINT
30 PRINT"INPUT THE CALCULATED WEIGHT";
40 PRINT
50 INPUT WI
60 OUT 703, WI
70 GOTO 30

```

### รูปที่ 3.31 โปรแกรมส่งข้อมูลออกสู่พอร์ต

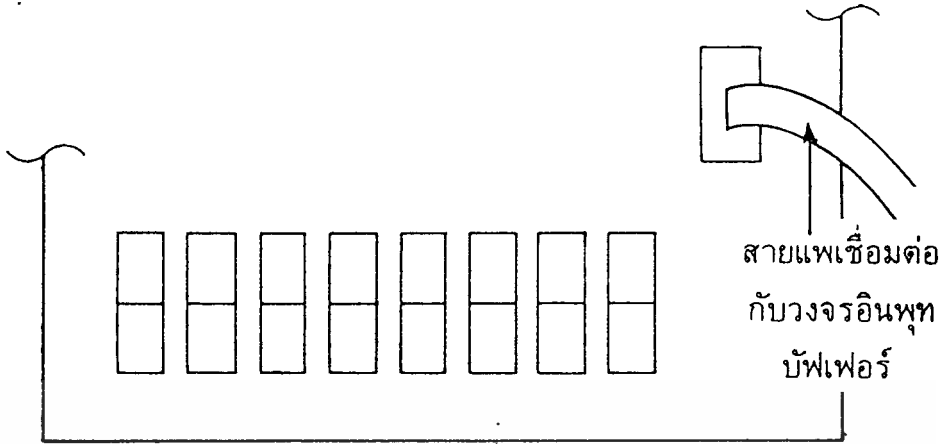
จากโปรแกรมในรูปที่ 3.31 ถ้าต้องการให้

ก. LED D0 D4 D7 สว่าง	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	145
ข. LED D0 D3 D5 D6 สว่าง	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	105
ค. LED ทุกดวงสว่าง	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	255
ง. LED ทุกดวงดับหมด	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	0
จ. LED D6 สว่าง	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	64
ฉ. LED D1 D3 D5 D7 สว่าง	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	170
ช. LED D0 D2 D4 D6 สว่าง	W <sub>1</sub>	จะมีค่า	85

### 3.5.2 การอินพุตข้อมูล

การนำข้อมูลเข้าไมโครคอมพิวเตอร์ สามารถทำได้ โดยการเขียนโปรแกรมคำสั่งในภาษาเบสิก กรณีที่มี I/O Board เชื่อมต่อ โดยมีการถอดรหัสแอดเดรสในการนำข้อมูลเข้าที่พอร์ตหมายเลข 703 (เลขฐานสิบ) และทำการอ่านข้อมูลจากสวิทช์ปิด - เปิด 8 ทาง(16 ขา) เข้าไมโครคอมพิวเตอร์ แสดงดังรูปที่ 3.32

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



สวิทช์ปิด - เปิด 8 ทาง (16 ขา)

รูปที่ 3.32 สวิทช์ปิด - เปิด 8 ทางที่ให้ข้อมูลเข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์

สวิทช์ปิด - เปิด 8 ทาง (16 ขา) สามารถตั้ง ปิด - เปิดได้ คือ เมื่อเป็น เปิด หมายถึง ลอจิก 1 และเมื่อเป็น ปิด หมายถึงลอจิก 0 การตั้งลอจิก จึงสามารถตั้งได้ทุก ๆ บิต จาก D0 - D7 โดยการสับสวิทช์ เปิด หรือ ปิด เพื่อให้ได้ ลอจิกตามที่เรากำลังต้องการ ส่งข้อมูลเลขฐานสองเข้าสู่เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์

คำสั่งในภาษาเบสิกที่ใช้ในการอ่านข้อมูลเข้า คือ

A = INP (Address)

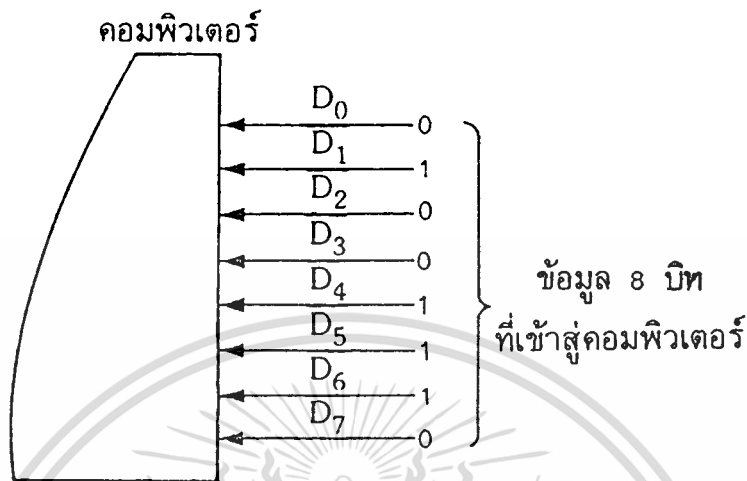
ในกรณีแอดเดรสการนำข้อมูลเข้า คือ 703 (ฐานสิบ) สามารถเขียนใหม่ได้เป็น

A = INP (703)

ค่าข้อมูล A ที่อ่านได้จากสวิทช์ปิด - เปิด (ซึ่งเป็นเลขฐานสอง) เข้าเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ จะอยู่ในรูปของเลขฐานสิบ ตัวอย่างเช่น ถ้ามีการสับสวิทช์ 8 ทาง ให้บิต D1 D4 D5 และ D6 เป็น เปิด (ลอจิก 1) ส่วนบิตอื่นเป็น ปิด (ลอจิก 0). หมุด แสดงดังรูปที่ 3.33 และทำการเขียนโปรแกรมภาษาเบสิกอ่านข้อมูลเข้า แสดงดังรูปที่ 3.34

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.33 ข้อมูล 8 บิตจากการสับสวิตช์ปิด - เปิด 8 ทาง

```

10 PRINT "INPUT THE I/O ADDRESS FOR COMMUNICATION";
20 INPUT S3
30 A1 = INP(S3)
40 PRINT "THE DATA READ FROM I/O ADDRESS#";S3;"=";A
50 END

```

รูปที่ 3.34 โปรแกรมอ่านบ็อนข้อมูลเข้าสู่พอร์ต

เมื่อใช้โปรแกรมจากรูปที่ 3.34 จะให้ทำการใส่ข้อมูลหมายเลขของพอร์ต ในที่นี้คือ 703 (ฐานสิบ) หลังจากนั้นโปรแกรมทำการอ่านค่าข้อมูลจากที่เราทำการสับสวิตช์ปิด - เปิดไว้ คือ 01001110 (D<sub>0</sub> - D<sub>7</sub>) พบว่า ได้ค่าที่อ่านเข้าเครื่อง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ไมโครคอมพิวเตอร์ เท่ากับ 114 (ฐานสิบ) เมื่อเราลองทำการเปลี่ยน เลขฐานสอง ที่ทำการสับสวิตช์ปิด - เปิด ไว้เป็นเลขฐานสิบ จะได้  $D_6 = 64$   $D_5 = 32$   $D_4 = 16$  และ  $D_1 = 2$  จะได้ค่า  $64 + 32 + 16 + 2 = 114$  ฉะนั้น ข้อมูลที่เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ทำการอ่านจากการสับสวิตช์ปิด - เปิดของเราถูกต้อง

ถ้าหากทำการสับสวิตช์ปิด - เปิดใหม่ ดังต่อไปนี้ คือ

ก. บิต  $D_1$  และ  $D_7$  สับสวิตช์เป็น เปิด (ลอจิก 1) ส่วนบิตอื่น ๆ สับสวิตช์เป็น ปิด (ลอจิก 0)

ข. บิต  $D_0$  และ  $D_5$  สับสวิตช์เป็น เปิด (ลอจิก 1) ส่วนบิตอื่น ๆ สับสวิตช์เป็น ปิด (ลอจิก 0)

ค. บิต  $D_1$   $D_2$   $D_3$   $D_6$  และ  $D_7$  สับสวิตช์เป็น เปิด (ลอจิก 1) ส่วนบิตอื่น ๆ สับสวิตช์เป็น ปิด (ลอจิก 0)

ง. ทุกบิต ( $D_1$  ถึง  $D_7$ ) สับสวิตช์เป็น เปิดหมด

เมื่อทำการใช้โปรแกรม ดังรูปที่ 3.34 จะอ่านค่า A ได้ข้อมูลออกมา ดังนี้

ก.  $A = 130$

ข.  $A = 33$

ค.  $A = 222$

ง.  $A = 255$  ตามลำดับ

## บทที่ 4

### การดำเนินงานวิจัย

งานวิจัยนี้ เป็นการศึกษาและสร้างเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ โดยการประมวลผลข้อมูลด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ สามารถแบ่งขั้นตอนการดำเนินงานได้ดังต่อไปนี้

- การศึกษาข้อมูลและการเตรียมการ
- การจัดสร้างระบบอุปกรณ์
- การทดสอบระบบอุปกรณ์

#### 4.1 การศึกษาข้อมูลและการเตรียมการ

##### 4.1.1 การศึกษาข้อมูล ดำเนินการศึกษาและค้นคว้าเกี่ยวกับ

- ระบบและวิธีการวัดความเร็วต้น ซึ่งได้กล่าวรายละเอียดไว้แล้ว ในบทที่ 2
- วัสดุและอุปกรณ์การวิจัย เช่น โฟโตไดโอด IC ที่ใช้ในการแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล IC ขยายสัญญาณ IC ตัดสัญญาณรบกวน ความต้านทาน (R) และ คาปาซิเตอร์ (C) ฯลฯ
- รูปแบบของวงจรการแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล วงจรขยายสัญญาณ วงจรที่เกี่ยวกับการควบคุมเวลา และวงจรตัดทอนสัญญาณรบกวน ฯลฯ

##### 4.1.2 การเตรียมการ ได้เตรียมการเกี่ยวกับรายละเอียด ดังต่อไปนี้

- เครื่องมือและอุปกรณ์ที่ใช้ในการดำเนินงาน เช่น เครื่องมือวัดแรงดันไฟฟ้าและกระแสไฟฟ้า เครื่องมือปรับ/ตั้งความถี่ เครื่องมือบัดกรี (ใช้เชื่อมต่อวงจร) เครื่องมือวัดระยะ เครื่องกำเนิดไฟฟ้า ขนาด 220 โวลต์ เพื่อใช้งานในสนาม อะแดปเตอร์แปลงกระแสไฟฟ้าจาก 220 โวลต์ กระแสสลับ เป็น 12 โวลต์ กระแสตรง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

และไม่โครคอมพิวเตอร์ เป็นต้น

- อาวุธและกระสุนปืนที่ใช้ในการทดสอบในสนาม ได้แก่ ปืนใหญ่ เครื่องยิงลูกระเบิด ปืนกลเบา ปืนพก และปืนเล็กยาว เป็นต้น

- สถานที่ที่ใช้ในการดำเนินงาน

- ห้อง Lab ของภาควิชาฟิสิกส์ประยุกต์ คณะวิทยาศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง กรุงเทพฯ ใช้ในการ ค้นคว้า/ทดลอง และทดสอบระบบ/วิธีการวัดความเร็ว ในเบื้องต้น

- สนามยิงปืนใหญ่ เขาพุลอน ศูนย์การทหารปืนใหญ่ ค่าย-พหลโยธิน ลพบุรี ใช้ในการดำเนินงานทดสอบเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ และลูกระเบิดยิง (ที่วิจัยเสร็จแล้ว)

- สนามยิงปืนเล็ก ของโรงงานผลิตกระสุนปืนใหญ่และลูกระเบิดยิง ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก ลพบุรี ใช้ในการดำเนินงานทดสอบ เครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนเล็ก เช่น ปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม. ปืนพก 86 ขนาด .45 นิ้ว และปืนเล็กยาว แบบ 11 หรือเอ็ม 16 ขนาด 5.56 มม.

- งานทางด้านธุรการ เช่นการขอใช้สนามยิงปืน การขอรับการสนับสนุนอาวุธและกระสุนปืนที่ใช้ในการทดสอบ และการขอรับการสนับสนุนพาหนะ ตามความจำเป็น

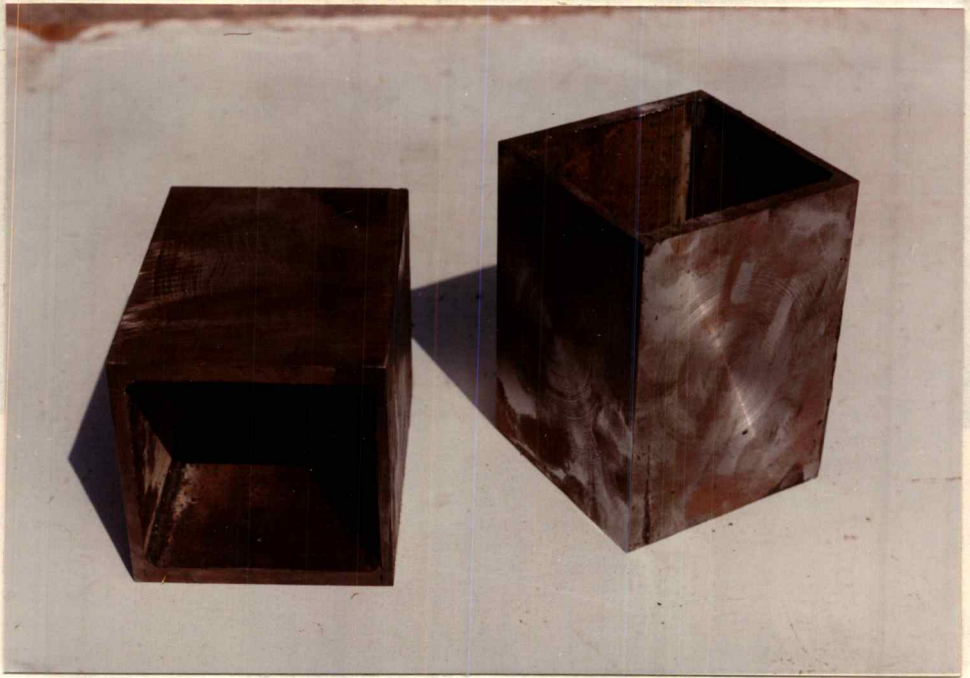
#### 4.2 การจัดสร้างระบบอุปกรณ์

การดำเนินงานจัดสร้างระบบอุปกรณ์ ประกอบด้วย 5 ส่วน ดังต่อไปนี้

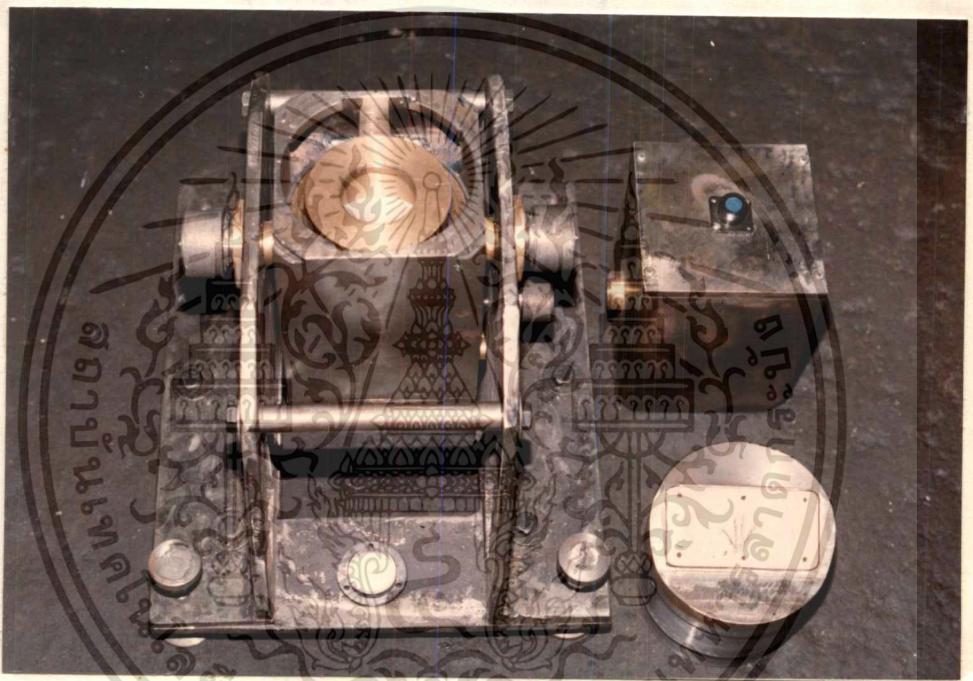
4.2.1 หัววัด โครงสร้างภายนอกเป็นหลัก ใช้วิธีการตัด เชื่อม และ ใสชิ้นรูป แสดงดังรูปที่ 4.1 และ 4.2 ด้านบนสุดของหัววัด จะมีช่องว่างปิดด้วย กระจกใส (เพื่อป้องกันน้ำและฝุ่นเข้า) ช่องว่างดังกล่าวจะมีลักษณะเป็นรูปสี่เหลี่ยมผืนผ้า ขนาด กว้าง/ยาว ประมาณ 2 X 10 ซม. เพื่อให้แสงสว่างภายนอก สามารถส่องผ่าน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

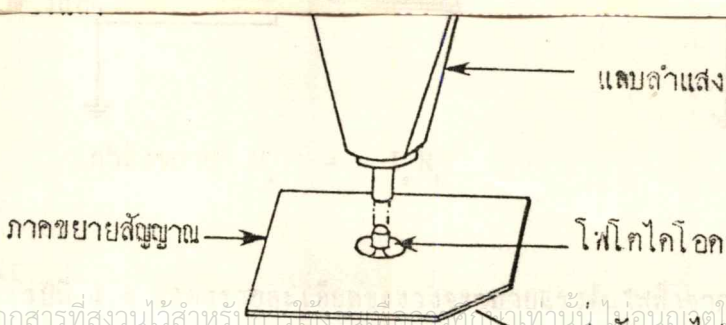
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.1 ส่วนประกอบของหัววัดที่ทำจากโลหะโดยการ ตัด เจาะ เชื่อม กลึงและไสขึ้นรูป



รูปที่ 4.2 ส่วนประกอบของชุดหัววัดที่สร้างเสร็จแล้ว



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเฉพาะที่กล่าวเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ผู้อื่นใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 4.3 ส่วนประกอบภายในของหัววัด

การทำงานของหัววัด เมื่อมีกระสุนปืนวิ่งผ่านตัดด้านบนโดยตรง (Vertical axes) จากหัววัดตัวที่ 1 ไปยังหัววัดตัวที่ 2 จะเกิดเงามืดขณะที่กระสุน

วิ่งผ่านไป ทำให้แสงสว่างที่ส่องลงไปตกกระทบบนโพลีโอดีอิด มีปริมาณน้อยลง และเป็นผลทำให้ แรงดันไฟฟ้า ของหัววัดตัวที่ 1 และ หัววัดตัวที่ 2 ลดน้อยลงไปด้วย แต่เวลาแตกต่างกัน นั่นคือ หัววัดตัวที่ 1 ตั้งอยู่ใกล้ปากปลากล่องปืนมากกว่า หัววัดตัวที่ 2 การเกิดเงามืดเมื่อลูกกระสุนปืนวิ่งผ่านตัดด้านบนไป ก็ต้องเกิดที่หัววัดตัวที่ 1 ก่อนเสมอ ดังนั้นจึงกำหนดให้ หัววัดตัวที่ 1 เป็นเวลาเริ่มต้น (Start time) และให้หัววัดตัวที่ 2 เป็นเวลาสุดท้าย (Stop time) เราก็จะได้ค่าเวลาที่แตกต่างกันอันหนึ่ง เมื่อนำค่าเวลาไปเปรียบเทียบกับระยะทางจากหัววัดตัวที่ 1 ถึง หัววัดตัวที่ 2 ที่ทราบค่าแล้ว (ปกติจะใช้ระยะทางคงที่ = 2 เมตร) ใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ในการประมวลผลข้อมูล ก็จะได้ค่าความเร็วของกระสุนปืน ตามต้องการ สูตรที่ใช้ในการคำนวณ มีดังนี้

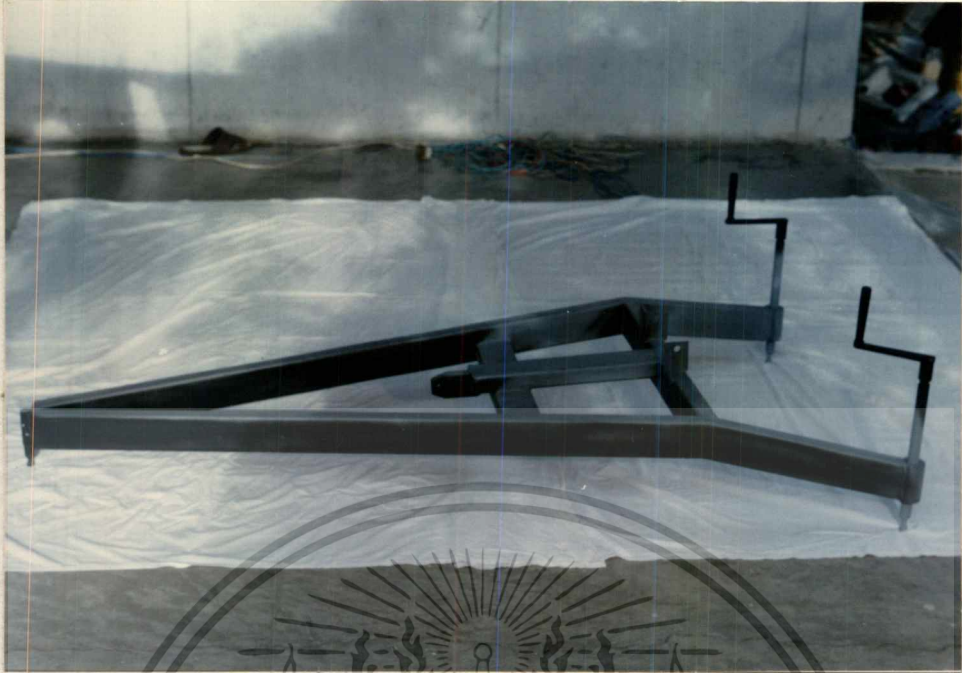
$$\text{ความเร็ว} = \text{ระยะทาง} / \text{เวลา}$$

คุณลักษณะเฉพาะของหัววัด

- |                                 |       |             |
|---------------------------------|-------|-------------|
| - ขนาดเลนส์                     | 50    | มม.         |
| - ความเร็วสูงสุดที่สามารถวัดได้ | 2,000 | เมตร/วินาที |
| - ใช้ระบบไฟฟ้ากระแสตรง ขนาด     | 12    | โวลท์       |
| - น้ำหนัก (โดยประมาณ)           | 14    | กก.         |

รายละเอียดเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างหัววัดแสดงในภาคผนวก ก.

4.2.2 ขาคั่งหัววัด เป็นโครงเหล็กรูปสามเหลี่ยม ตั้งอยู่บนขาเหล็กจำนวน 3 ขา ปรับระดับสูง - ต่ำได้ ใช้สำหรับค้ำคั่งหัววัด ซึ่งวางอยู่ในช่องจับหัววัดที่มีแกนเหล็กยาวเป็นตัวเชื่อมต่อ เพื่อให้หัววัดทั้งสองขนานกัน และอยู่ห่างกันเป็นระยะทาง 2 เมตร คงที่ สามารถปรับระดับของหัววัด ให้ตั้งสูงขึ้น - ต่ำลง หรือตรงกับทิศทางยิง



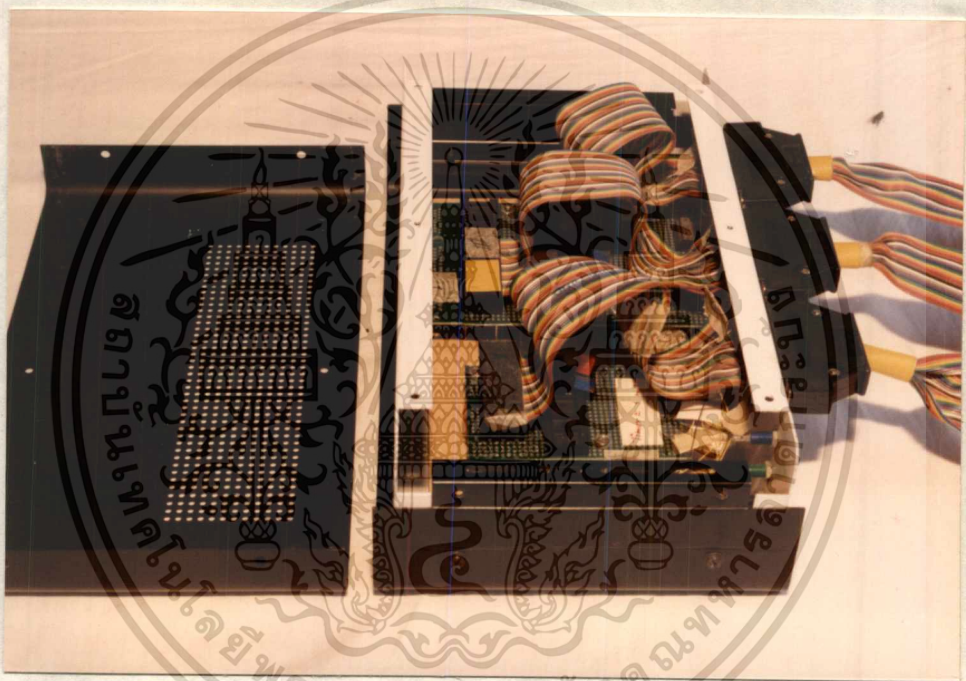
รูปที่ 4.5 การสร้างส่วนประกอบของชาตังหัววัด



รูปที่ 4.6 การนำชาตังหัววัดไปใช้งาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

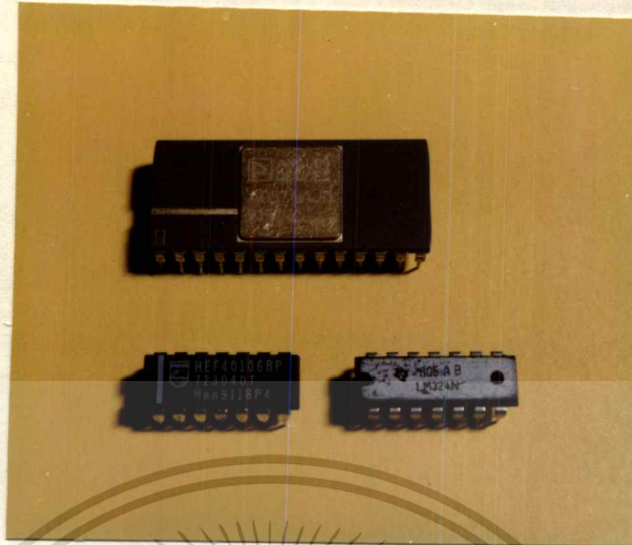
และขนานกับวิธีกระสุนได้ ซึ่งปกติแล้ว จะใช้ขาตั้งหัววัด ในกรณีที่หน่วยมีความต้องการใช้ สำหรับภารกิจ การวัดความเร็วต้นของกระสุนวิถีโค้ง (ทั้งปืนใหญ่และเครื่องยิงลูกระเบิด) เท่านั้น เพราะสามารถปรับหัววัดให้ตั้งมุมได้ขนานกับวิถีกระสุน (มุมยิง) ได้ง่าย และการ ใช้ขาตั้งหัววัดอย่างมีประสิทธิภาพ จะทำให้ผลการทดสอบวัดความเร็วต้น ได้ค่าที่ถูกต้อง มากด้วย สำหรับการวัดความเร็วต้นของกระสุนวิถีราบ เช่น ปืนใหญ่กระสุนวิถีราบ ปืนกล และปืนเล็กยาว ไม่ต้องใช้ขาตั้งหัววัดก็ได้ การสร้างขาตั้งหัววัด และการนำขาตั้งหัววัด ไปใช้งานนั้น แสดงรายละเอียดดังรูปที่ 4.5 และ รูปที่ 4.6 ตามลำดับ



รูปที่ 4.7 แสดงส่วนประกอบของชุดเชื่อมต่อ

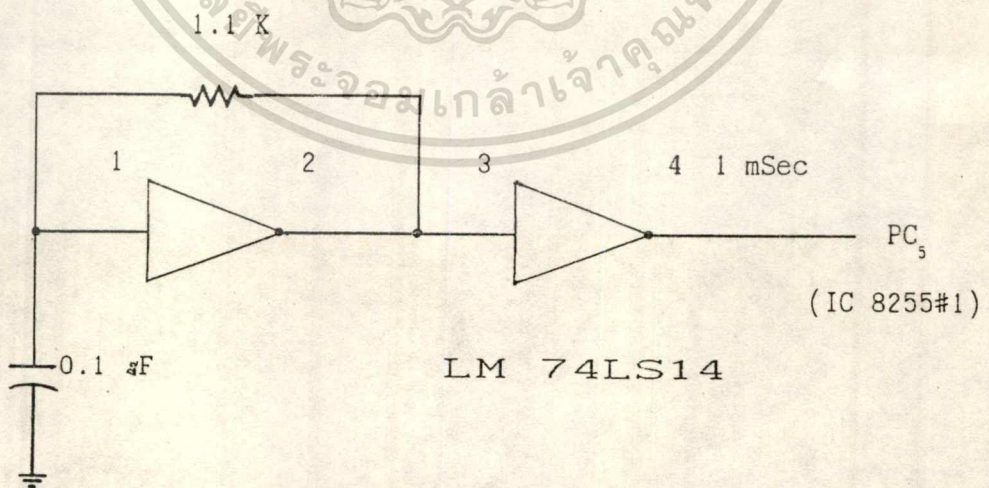
4.2.3 วงจรเชื่อมต่อ (Interfacing) เป็นวงจรที่ใช้แปลงสัญญาณ จากอนาล็อกไปเป็นดิจิทัล และมีวงจรถ่ายโอน/กำหนดเวลา เพื่อหาเวลาที่เปลี่ยนแปลงไป ในขณะที่กระสุนปืนใหญ่แล่นผ่านเหนือหัววัดทั้งสอง ข้อมูลขาออกจะส่งไปที่ไมโครคอมพิวเตอร์ เพื่อคำนวณหาความเร็วต้นได้ โดยการเปรียบเทียบระหว่าง ระยะทางระหว่างหัววัด ที่ตั้งที่ กับห้วงเวลาที่เปลี่ยนแปลงไป รายละเอียดแสดงดังรูปที่ 4.7 - 4.11 ตามลำดับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.8 รูปแบบ ไอซี. ที่ใช้ในวงจรเชื่อมต่อ  
วงจรที่ใช้ภายในชุด เรือมค่อ มีจำนวน 3 วงจร ดังนี้

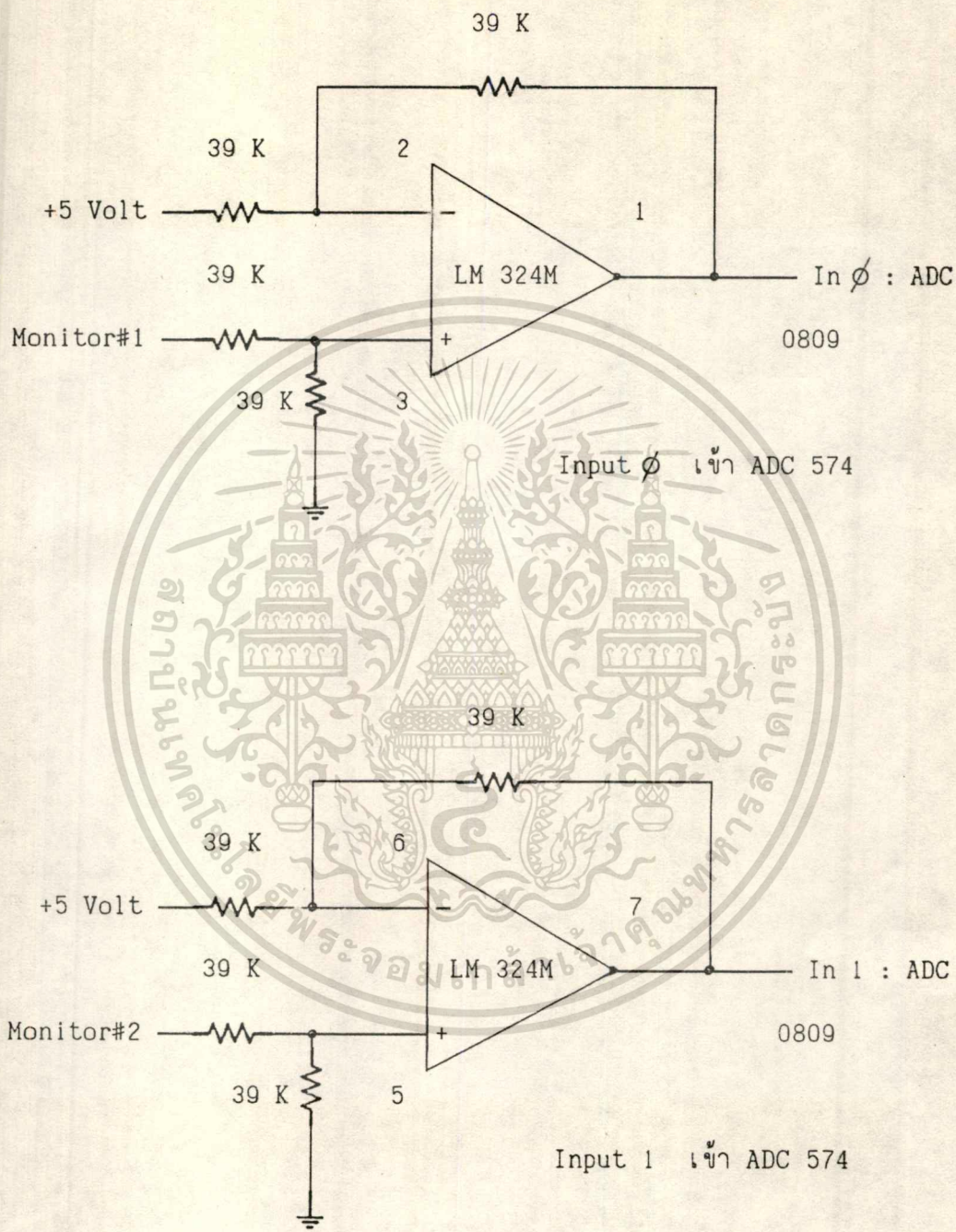
ก. วงจร Time base 1 mSec (Variable) แสดงดังรูปที่ 4.9



รูปที่ 4.9 แสดงวงจร Time base 1 mSec (Variable)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

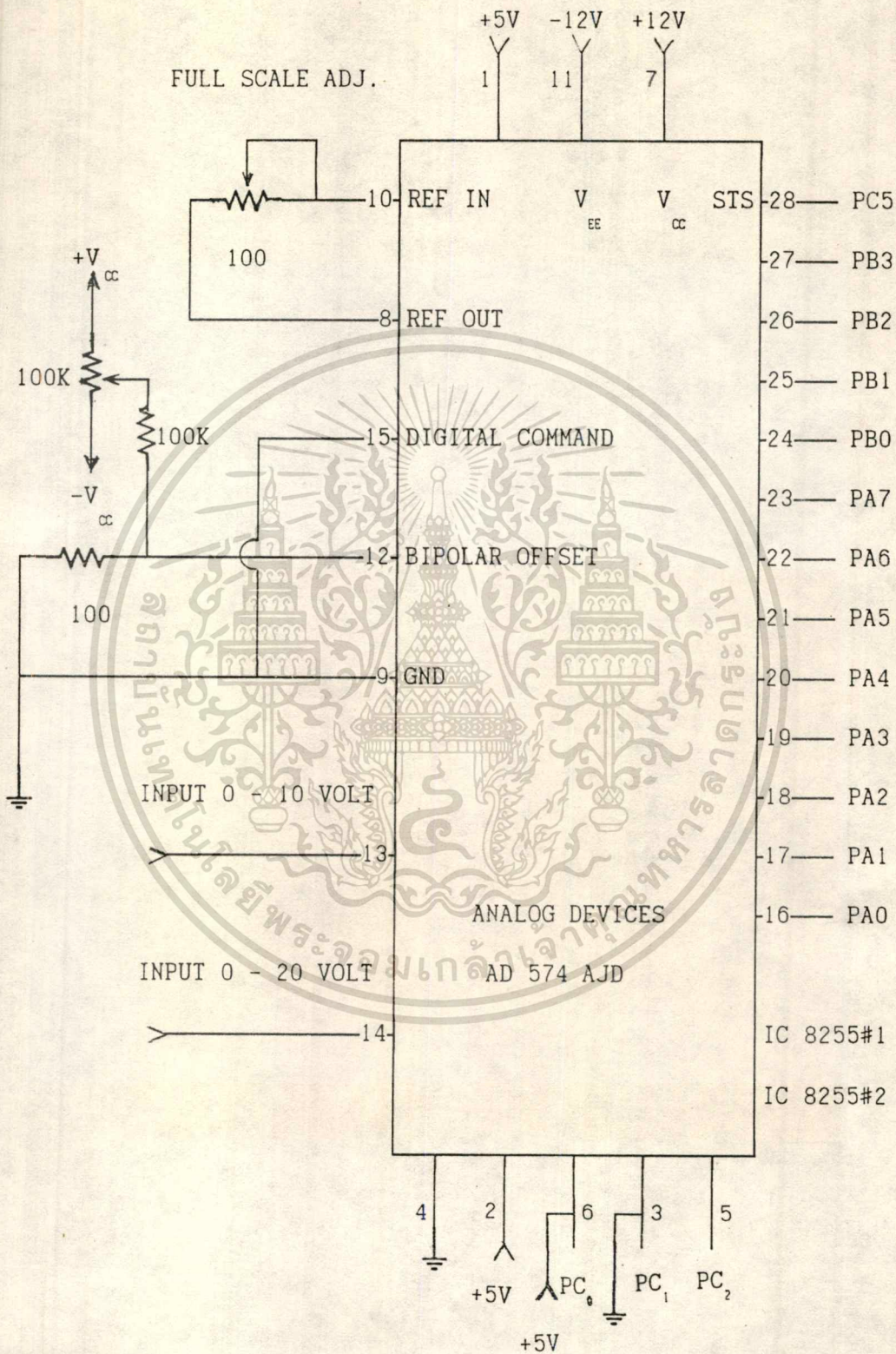
ข. วงจร Buffer แสดงดังรูปที่ 4.10



รูปที่ 4.10 แสดงวงจร Buffer

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ค. วงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล แสดงดังรูปที่ 4.11



รูปที่ 4.11 แสดงวงจรแปลงสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

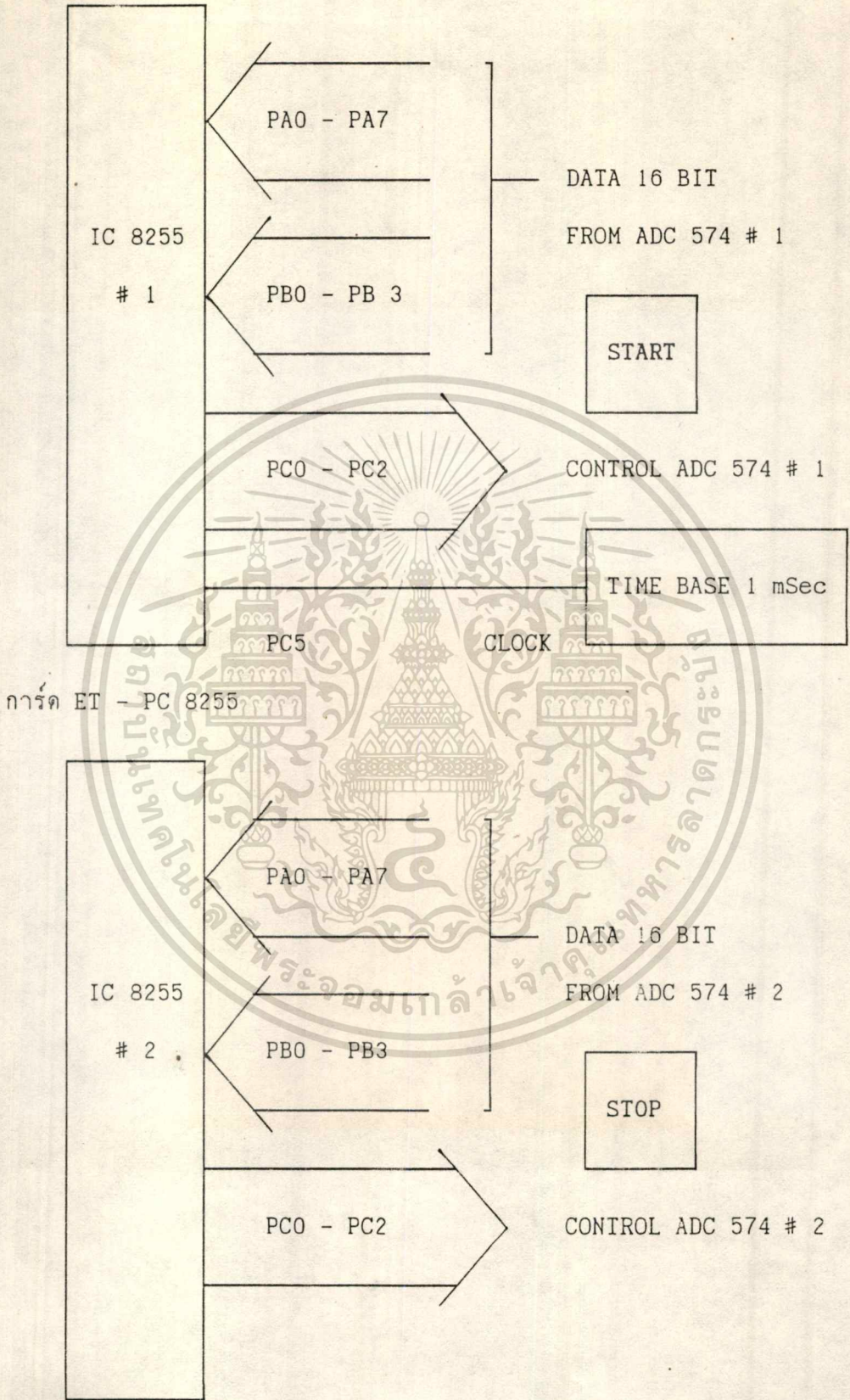
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## การนำชุด เชื่อมต่อไปใช้ร่วมกับการคต่อขยายระบบ เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์

การคต่อขยายระบบเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ ที่นำมาใช้ร่วมกับชุดเชื่อมต่อ สำหรับงานวิจัยนี้ ใช้ ET - PC 8255 แสดงดังรูปที่ 4.12 ซึ่งทำให้มีส่วนของ Input output port ใช้งานได้มากขึ้น โดยจะมี Port ใช้งาน เป็น Input หรือ Output จำนวน 9 Port หรือ 72 บิต I/O การค ET - PC 8255 จะประกอบไปด้วย 2 ส่วนใหญ่ ๆ ก็คือ ส่วน IC 8255 ทำหน้าที่เป็น Input output port และส่วนของ วงจร IC Decode (เลือกตำแหน่งของ Port 8255) สำหรับการใช้การคต่อขยายระบบ ร่วมกับชุดเชื่อมต่อนั้น แสดงดังรูปที่ 4.13

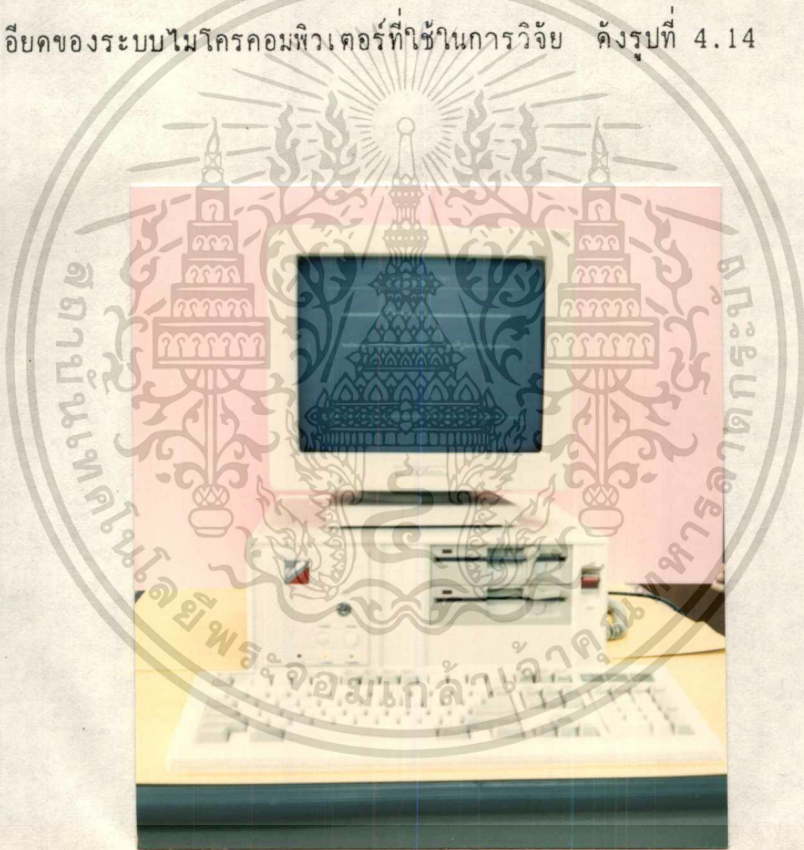


รูปที่ 4.12 แสดงลักษณะของการค ET - PT 8255



รูปที่ 4.13 แสดงวิธีการต่อเชื่อมการ์ด ET - PC 8255 ร่วมกับชุดเชื่อมต่อ  
 เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.2.4 ระบบไมโครคอมพิวเตอร์ (Micorcomputer system) เป็นศูนย์ควบคุมการปฏิบัติงานทั้งระบบ และเป็นหน่วยประมวลผลข้อมูล เพื่อคำนวณหาค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ ได้อย่างรวดเร็ว และถูกต้อง สำหรับงานวิจัยนี้ ได้ใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ขนาด 16 บิต CPU # 8088 XT ในการดำเนินงานตลอดโครงการ ซึ่งเมื่อพิจารณาประสิทธิภาพแล้ว ก็พอใช้งานได้ แต่ถ้ามีความต้องการที่จะให้ผลการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ มีประสิทธิภาพสูงมากยิ่งขึ้น ก็สามารถดำเนินการได้ โดยการเปลี่ยนไมโครคอมพิวเตอร์ ให้มีความรวดเร็วในการคำนวณมากขึ้น และให้มีหน่วยความจำเพิ่มมากขึ้น (เพิ่มขนาดบิตให้สูงขึ้น และเปลี่ยน CPU ให้ทันสมัยมากขึ้น เป็นต้น) แสดงรายละเอียดของระบบไมโครคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการวิจัย ดังรูปที่ 4.14



รูปที่ 4.14 ระบบไมโครคอมพิวเตอร์ CPU # 8088 XT ที่ใช้ในการดำเนินงานวิจัย

## ซอฟต์แวร์ที่ใช้ในการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่

มีจำนวน 7 โปรแกรม ดังนี้

### ก. โปรแกรม ADSEC1

เขียนด้วยภาษา แอสเซมบลี ใช้โปรแกรมนี้ เพื่อการนำเอาข้อมูลไปเก็บไว้ในหน่วยความจำของไมโครคอมพิวเตอร์ การใช้งาน ก็ต้องเริ่มต้นด้วยการ เรียกโปรแกรม ADSEC1 ขึ้นมา ครั้นเมื่อเครื่องมีความพร้อมที่จะวัดความเร็วต้นได้แล้ว บนหน้าจอภาพจะปรากฏข้อความ ดังนี้

A>adsec1

BALLISTIC MEASUREMENT By Applied Physics-KMITL:Please press any key

การปฏิบัติในขั้นต่อไปก็คือ จะต้องกด Enter ก่อนทำการยิงปืนใหญ่ออกไปเสมอ หรืออย่างน้อยที่สุด ก็กด Enter พร้อม ๆ กับการยิงปืนใหญ่เลย ก็ได้ การกำหนดให้เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ เริ่มต้นการรับสัญญาณจากหัววัดเข้ามา ในห้วงเวลาที่จำกัดนั้น ก็เพื่อตัดสัญญาณรบกวนอื่น ๆ อ่อนอาจจะเกิดขึ้น ในระหว่างห้วงเวลา ก่อน - หลังการยิงปืนใหญ่ออกไป โปรแกรมนี้จะเก็บข้อมูลการเปลี่ยนแปลงสัญญาณจากหัววัดไว้ประมาณ 36 กิโลไบต์ ข้อมูลดังกล่าวจะอยู่ในหน่วยความจำของเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ ซึ่งข้อมูลที่เก็บไว้แล้วนั้น จะถูกเรียกออกมาเพื่อนำไปวิเคราะห์ข้อมูล หากความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ต่อไป โดยการใส่โปรแกรมภาษาเบสิก ที่จะได้กล่าวถึงในลำดับต่อไป

โปรแกรม ADSEC1 นี้ มีความสำคัญมาก ๆ เพราะจะต้องนำไปใช้ทุก ๆ ครั้ง ที่มีการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่เสมอ รายละเอียดของโปรแกรม ADSEC1 แสดงในภาคผนวก ข.

### ข. โปรแกรม ADMS1

เขียนด้วยภาษาเบสิก ใช้โปรแกรมนี้เพื่อดู - ศึกษาข้อมูลเกี่ยวกับเวลาและแรงดันไฟฟ้าที่เกิดขึ้น จากหัววัดที่ 1 (Start) และหัววัดที่ 2 (Stop) โดยเอาข้อมูลดังกล่าวมาจากหน่วยความจำ ซึ่งโปรแกรม ADSEC1 ได้ทำการเก็บเอาไว้ (ตามข้อ ก.) และเครื่องพิมพ์ จะดำเนินการพิมพ์ข้อมูลทั้งหมดออกมาตามลำดับ โดยอัตโนมัติ ข้อมูลที่ได้จากโปรแกรมนี้ สามารถนำไปวิเคราะห์ระบบการทำงานของเครื่องมือวัดความเร็วต้น-ของกระสุนปืนใหญ่ได้ รายละเอียดของโปรแกรม ADMS1 แสดงในภาคผนวก ข.

### ค. โปรแกรม ADMS2

เขียนด้วยภาษาเบสิก เราใช้โปรแกรมนี้ เพื่อเอาข้อมูลที่ได้จากโปรแกรม ADSEC1 (ข้อ ก.) มาวิเคราะห์ผล ลักษณะการทำงานและผลที่ได้รับก็คล้ายกับโปรแกรม ADMS1 (ข้อ ข.) มีแตกต่างกันก็ตรงที่ว่า ถ้าการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ไม่ได้ผล (กระสุนปืนใหญ่ยิงออกไปแล้ว ไม่อยู่ในห้วงเวลาที่กำหนด) เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์จะบอกให้เราทราบที่จอแสดงผลดังนี้ "Device timeout in 1695" เป็นต้น รายละเอียดของโปรแกรม ADMS2 แสดงในภาคผนวก ข.

### ง. โปรแกรม ADMS3

เขียนด้วยภาษาเบสิก ใช้โปรแกรมนี้เพื่อการนำเอาข้อมูลที่ได้ ไปเก็บไว้ในแผ่นดิสก์สำรอง (โครฟ์ B) และการเก็บข้อมูลในแผ่นดิสก์สำรองทุกครั้ง จะต้องใส่ نامสกุลให้กับชื่อไฟล์ใหม่เป็น \*.PRN เสมอ ทั้งนี้ก็เพื่อประโยชน์ในการนำเอาข้อมูลที่เก็บไว้นั้น ไปเขียนกราฟ สำหรับใช้ในการวิเคราะห์ผล นอกจากนี้แล้ว โปรแกรม ADMS3 ยังสามารถแสดงข้อมูลทั้งหมดบนจอแสดงผลได้ หรือเลือกไม่ให้เห็นผลออกมา ก็ได้ รายละเอียดของโปรแกรม ADMS3 แสดงในภาคผนวก ข.

#### จ. โปรแกรม ADMS4

เขียนด้วยภาษาเบสิก ใช้โปรแกรมนี้นี้ ก็เพื่อให้เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ ทำการคำนวณหาค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ ออกมาให้เลย (หลังจากที่การแสดงผล ข้อมูลส่วนใหญ่บนจอภาพจบลง) การทำงานก็คล้ายกับโปรแกรม ADMS3 (ข้อ ง.) คือ ต้องใส่ชื่อไฟล์และนามสกุลเป็น \*.PRN เสมอ และข้อมูลที่เก็บไว้ สามารถนำไปเขียน เป็นกราฟได้ด้วย รายละเอียดของโปรแกรม ADMS4 แสดงในภาคผนวก ข.

#### ฉ. โปรแกรม ADMS5

เขียนด้วยภาษาเบสิก ประโยชน์และการใช้งาน เหมือนโปรแกรม ADMS4 (ข้อ จ.) แต่โปรแกรม ADMS5 การทำงาน (คำนวณ) จะเร็วกว่า เพราะผลการวัด จะแสดงออกมาเป็นค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ให้เลย รายละเอียดของ โปรแกรม ADMS5 แสดงในภาคผนวก ข.

#### ช. โปรแกรม GUNT

เขียนด้วยภาษาเบสิก โดยการพัฒนาจากโปรแกรม ADMS5 (ข้อ ฉ.) ดังนั้นประโยชน์และการใช้งานจึงเหมือนโปรแกรม ADMS5 คือ ผลการวัดจะออกมาเป็น ค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ให้เลย แต่ที่แตกต่างไปจากโปรแกรม ADMS5 ก็คือ การจะเก็บข้อมูลส่วนใหญ่ไว้ในหน่วยความจำหรือจะเอาข้อมูลทั้งหมดออกมาวิเคราะห์ดูใหม่ ผู้ใช้สามารถเลือกหนทางปฏิบัติได้ รายละเอียดของโปรแกรม ADMS5 แสดงในภาค ผนวก ข.

#### การแสดงผลโดยใช้โลตัส 1-2-3

ข้อมูลที่เก็บไว้ในแผ่นดิสก์ ๓ สกุก \*.PRN นั้น สามารถใช้โปรแกรม สำเร็จรูป โลตัส 1-2-3 เพื่อโหลดหรือเรียกข้อมูลดังกล่าวออกมา แล้วนำไปพิจารณา/ วิเคราะห์กราฟ และเขียนกราฟได้ ตามลำดับ รายละเอียดของกราฟแสดงในภาคผนวก ค.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.2.5 หน่วยแสดงผลข้อมูล ซึ่งประกอบด้วย

##### ก. แสดงผลบนจอภาพ

- เป็นระบบตัวเลข ในรูปของข้อมูล และค่าความเร็วต้น
- เป็นกราฟ โดยนำข้อมูลที่เก็บใน \*.PRN มาเขียนกราฟ

##### ข. แสดงผลออกมาทางเครื่องพิมพ์ในรูปของกราฟ

##### ค. แสดงผลออกมาทางเครื่องเขียนในรูปของกราฟ

#### 4.3 การทดสอบระบบอุปกรณ์

การทดสอบเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์นั้น สามารถแบ่งรายละเอียดออกได้เป็น 2 ขั้นตอน ดังนี้

4.3.1 การทดสอบภายในห้องทดลอง สำหรับขั้นตอนนี้ได้ทำการทดสอบระบบอุปกรณ์ที่สร้างขึ้น ภายในห้องทดลองของภาควิชาฟิสิกส์ประยุกต์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า เจ้าคุณทหารลาดกระบัง โดยดำเนินการ ตามรายละเอียด ดังต่อไปนี้

ก. การเตรียมการ อุปกรณ์ที่ใช้ประกอบไปด้วย หัววัด จำนวน 2 หัว สายไฟเชื่อมต่อระหว่างหัววัดกับระบบควบคุม จำนวน 1 ชุด ชุดเชื่อมต่อ จำนวน 1 ชุด ไมโครคอมพิวเตอร์ CPU # 8088 XT ขนาด 16 บิต จำนวน 1 ชุด ชุดแปลงกระแสไฟฟ้า 220 โวลต์ กระแสสลับ เป็น 12 โวลต์ กระแสตรง จำนวน 1 ชุด และ ออสซิลโลสโคป (Oscilloscope) จำนวน 1 ชุด ส่วนแสงสว่างที่ใช้ส่องเข้าไปภายในหัววัดนั้น ใช้หลอดไฟฟ้าแบบธรรมดาทั่ว ๆ ไป ที่ติดตั้งประจำอยู่ภายในห้องทดลองและในบางครั้ง ได้นำเอาอุปกรณ์ทั้งระบบ ออกไปทดสอบนอกห้องทดลอง โดยนำไปทดสอบที่สนามหญ้า ซึ่งมีแสงสว่างของดวงอาทิตย์ส่องถึง เพื่อเป็นการทดลองใช้แสงสว่างจากธรรมชาติจริง ๆ ด้วย และวัสดุที่ใช้แทนกระสุนปืนใหญ่ ได้แก่ ไม้ ไม้บรรทัด กล้องกระดาษ เศษไม้ ก้อนหิน และลูกบอลขนาดเล็ก เป็นต้น ลักษณะของสัญญาณที่ได้รับจากหัววัด จะปรากฏที่จอภาพของออสซิลโลสโคป เป็นคลื่นรูปสี่เหลี่ยม แสดงดังรูปที่ 4.15

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.15 ลักษณะสัญญาณที่ได้จากหัววัด

ข. การทดสอบ โดยใช้หลักการวัดด้วยวิธีการโบนลูกบอลขนาดเล็ก ให้เล่นตัดกับลำแสงที่ส่องมาจากเพดานห้องทดลอง ผ่านหัววัดตัวที่ 1 และตัวที่ 2 ตามลำดับ สัญญาณการตรวจจับของหัววัดจะเข้าสู่ไมโครคอมพิวเตอร์ เพื่อประมวลผลข้อมูลออกมา เป็นระบบตัวเลข ต่อไป

TIME (ms)	START (V)	STOP (V)
50	8.742046	7.547724
50.25	8.727362	7.503671
50.5	8.749389	7.488987
50.75	8.737151	7.488987
51	8.72002	7.488987
51.25	8.697993	7.528145
51.5	8.734704	7.523251
51.75	8.732257	7.535487
52	8.768968	7.535487
52.25	8.790994	7.518356
52.5	8.759178	7.572198
52.75	8.737151	7.559962

รูปที่ 4.16 ลักษณะข้อมูลที่เก็บไว้ใน \*.PRN

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

TIME (ms)	START (V)	STOP (V)
53	8.700441	7.518356
53.25	8.697993	7.503671
53.5	8.717572	7.488987
53.75	8.715125	7.488987
54	8.693099	7.43025
54.25	8.678414	7.454724
54.5	8.737151	7.471855
54.75	8.668625	7.53304
55	8.71023	7.550172
55.25	8.717572	7.567303
55.5	8.739599	7.53304
55.75	8.737151	7.454724
56	8.734704	7.425355
56.25	8.729809	7.413119
56.5	8.768968	7.393539
56.75	8.734704	7.427803
57	8.771415	7.488987
57.25	8.793442	7.537935
57.5	8.898679	7.584435
57.75	8.786099	7.594225
58	8.680861	7.564856
58.25	8.582967	7.557514
58.5	8.575624	7.511014
58.75	8.514439	7.511014
59	8.472834	7.518356
59.25	8.438571	7.552619
59.5	8.499756	7.577093
59.75	8.463045	7.601567
60	8.50465	7.611357
60.25	8.357807	7.555066
60.5	8.289281	7.48654
60.75	8.223202	7.42046
61	8.230543	7.32746
61.25	8.274596	7.263828
61.5	8.482624	7.278512
61.75	8.717572	7.254039
62	9.361234	7.393539
62.25	9.985316	7.474303
62.5	9.985316	7.518356
62.75	9.985316	7.63583
63	9.985316	7.709252
63.25	9.985316	7.758199
63.5	9.985316	7.797357
63.75	9.985316	7.772884
64	9.985316	7.716594
64.25	9.985316	7.723936
64.5	9.985316	7.58933
64.75	9.985316	7.488987

รูปที่ 4.16 (ต่อ) ลักษณะข้อมูลที่เก็บไว้ใน \*.PRN

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ค. ผลการทดสอบ สำหรับการทดสอบภายในห้องทดลองนั้น จะหวังผลเพียงว่า เมื่อลูกบอล (แทนกระสุนปืนใหญ่) ผ่านหัววัดทั้งสองแล้ว ไมโครคอมพิวเตอร์สามารถประมวลผลข้อมูลออกมาในรูปของระบบตัวเลข แสดงดังรูปที่ 4.15 และจะแสดงผล เป็นค่าความเร็วต้น ในระบบตัวเลขได้เลขทันทีด้วย ซึ่งเป็นการทดสอบซอฟต์แวร์ และทดสอบระบบการทำงานโดยทั่ว ๆ ไปเท่านั้น ส่วนค่าความเร็วต้นที่ปรากฏ อาจจะถูกตองหรือไม่ ก็ได้ แต่จากข้อมูลที่ได้นั้น จะมีการคำนวณเปรียบเทียบกับการใช้เครื่องคำนวณขนาดเล็กด้วยเสมอ ๆ ทั้งนี้ก็เพื่อจะได้พัฒนา/ปรับปรุงซอฟต์แวร์ และระบบต่าง ๆ ให้ดีขึ้น เพื่อให้ค่าความเร็วต้นที่ได้ ใกล้เคียงกับความเป็นจริงมากที่สุด

4.3.2 การทดสอบในสนาม ในที่นี้หมายถึง การนำเอาเครื่องมือและอุปกรณ์ทั้งระบบ ไปดำเนินการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืน หรือขีปนาวุธจากอาวุธ/กระสุนจริง ในพื้นที่ที่ใช้เป็นสนามยิงทดสอบอาวุธ/กระสุนโดยเฉพาะ สำหรับงานวิจัยนี้ใช้พื้นที่ในการทดสอบสองสนาม คือ ที่สนามฝึกยิงปืนทราระยะของโรงงานผลิตกระสุนปืนใหญ่และลูกกระบอกยิง ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก ลพบุรี และสนามยิงปืนใหญ่ เขาพุโลน ศูนย์การทหารปืนใหญ่ ลพบุรี เช่นกัน โดยดำเนินการวัดความเร็วต้นของอาวุธ/กระสุนปืนแบบ/ขนาดต่าง ๆ ตามรายละเอียดในภาคผนวก ค. ซึ่งการดำเนินงานทดสอบมีขั้นตอน/รายละเอียด ดังต่อไปนี้

ก. การเตรียมการ เตรียมการเหมือนกับการทดสอบภายในห้องทดลอง แต่จะต้องพิจารณาปัจจัยอื่น ๆ ประกอบเพิ่มเติมมากขึ้น ได้แก่

- พื้นที่ตั้งยิง หมายถึงพื้นที่ ที่จะเอาปืนไปตั้งยิงนั้นเอง ควรต้องมีสภาพพื้นดินแข็ง รถลากปืนสามารถวิ่งเข้าไปถึงพื้นที่ตั้งยิงได้ มีบริเวณกว้าง-ขวางเพียงพอที่จะวางสิ่งอำนวยความสะดวกได้อย่างครบถ้วน ไม่มีสิ่งกีดขวางทิศทางยิง และทิศทางยิงจะต้องมีความปลอดภัยสูง (เมื่อยิงปืนออกไปแล้วกระสุนจะต้องไม่ไปตกลงในพื้นที่ที่ทำให้ผู้อื่นได้รับความเสียหาย หรือ บาดเจ็บล้มตาย)

- พื้นที่ตั้งหัววัด ควรจะราบเรียบ ไม่ลาด ไม่ชัน ไม่เอียง และควรมีพื้นที่กว้างขวางเพียงพอ ที่จะสามารถเลื่อน หรือปรับระยะการติดตั้งชุดอุปกรณ์ได้โดยสะดวก

- พื้นที่ตั้งของชุดควบคุมและหน่วยประมวลผลข้อมูล ควรเป็นพื้นที่ที่อยู่ด้านหลังของปืน ในบริเวณที่ไม่ไกลมากเกินไป สามารถมองเห็นปืนและอุปกรณ์ได้ทั้งหมด

- แหล่งจ่ายกระแสไฟฟ้าให้กับชุดอุปกรณ์ทั้งหมด เป็นไฟฟ้ากระแสสลับ ขนาด 220 โวลต์ และควรมีแหล่งจ่ายกระแสไฟฟ้าสำรองด้วย เพราะถ้าแหล่งจ่ายไฟหลัก (ชุดแรก) เสียหรือใช้การไม่ได้ ก็สามารถใช้งานทดแทนกันได้เลยทันที

- ปืนและกระสุน ต้องพร้อมที่จะปฏิบัติการกิจ และขณะดำเนินการทดสอบ ปืนจะต้องอยู่ในลักษณะที่ปลอดภัยมากที่สุด เช่น ไม่บรรจุกระสุนปืนให้อยู่ภายในลำกล้องปืนนานเกินควร และจะต้อง ห้ามไก (Safe) ปืนตลอดเวลา จนกว่าจะมีคำสั่ง "ยิง" จึงทำการปลด ห้ามไก และ ลั่นไก ยิงทันที

ข. การทดลอง นำหัววัดทั้งสองหัวไปวางไว้หน้าปืนที่จะทำการยิงทดสอบ โคบายวางอยู่ห่างกันเป็นระยะทาง 2 เมตรคงที่ แต่ถ้าอาวุธที่จะทำการยิงทดสอบเป็นปืนใหญ่ ก็จะต้องนำขาตั้งหัววัดมาประกอบเข้ากับหัววัดเสมอ เพื่อให้ง่ายต่อการปรับหัววัดให้อยู่ในทิศทางยิง และขนานกับวิถีกระสุนปืนใหญ่ด้วย การจัด/ปรับเลนส์เพื่อให้แสงสว่างส่องเข้าไปภายในหัววัดได้อย่างพอดี/เหมาะสม เป็นสิ่งที่สำคัญมาก ๆ อาวุธและกระสุนปืนที่ใช้ในการยิงทดสอบเป็นของจริงทั้งหมด ส่วนการต่อสายไฟฟ้าเชื่อมโยงระหว่างส่วนประกอบต่าง ๆ ก็เหมือนกับการทดสอบภายในห้องทดลองที่กล่าวไว้แล้วข้างต้น ส่วนการปฏิบัติ สำหรับการทดลอง แบ่งออกเป็นสองขั้นตอน ดังนี้

- ขั้นแรก จะเป็นการตรวจสอบ การทำงานของระบบโดยทั่ว ๆ ไป เช่น ตรวจสอบการทำงานของ หัววัด ชุดเชื่อมต่อ ระบบไมโครคอมพิวเตอร์ และการทำงานของซอฟต์แวร์ โดยการใช้นิ้ว มือ ไม้ หรือก้อนหิน บัดและขว้างผ่านหัววัด เหมือนกับการทดสอบภายในห้องทดลอง

- ขั้นที่สอง เป็นการทดสอบ โดยการยิงปืนด้วยกระสุนจริง กระสุนปืนจะแล่นผ่านหัววัดทั้งสอง ที่วางอยู่ในทิศทางยิงเดียวกัน สัญญาณจากหัววัดจะส่งไปให้ไมโครคอมพิวเตอร์ประมวลผลข้อมูลออกมา เป็นระบบตัวเลข ได้ค่าความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ออกมาทันที

ค. ผลการทดสอบ การทดสอบในสนาม จะได้ผลดี และถูกต้องเสมอ ๆ เมื่อมีการเตรียมการที่ดี และการดำเนินงานทดสอบเป็นไปตามขั้นตอนที่เหมาะสม เช่น การปรับโพกซ์ของเลนส์ถูกต้อง การเปิดหน้าเลนส์พอดี และการวางหัววัดให้อยู่ในตำแหน่งที่เหมาะสม เป็นต้น ส่วนข้อมูลผลการทดลองในสนาม เท่าที่ได้ทดสอบมา มีรายละเอียด ดังต่อไปนี้

ตารางที่ 4 - 1 แสดงผลการทดสอบวัดความเร็วต้นของอาวุธและกระสุนชนิดต่าง ๆ

ลำดับ	ประเภท/ชนิดของ อาวุธและกระสุน ที่ทำการยิงทดสอบ	ค่าความเร็วต้นที่วัดได้ เฉลี่ย (เมตร/วินาที)
1	ปืนเล็กยาว แบบ 11 ขนาด 5.56 มม.	953.5
2	ปืนเล็กยาว เอ็ม 16 เอ 1 ขนาด 5.56 มม.	983.8
3	ปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม.	844.2
4	ปืนพก 86 ขนาด .45 นิ้ว	257.8
5	เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. ส่วนบรรจุ 7	270.2
6	เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9	318.8
	ส่วนบรรจุ 6	267.3
7	ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้งขนาด 105 มม. ส่วนบรรจุ 7	469.8
	ส่วนบรรจุ 5	309.7

หมายเหตุ ลำดับ 5-7 ใช้อาวุธและกระสุนที่ผลิตโดยศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก

รายละเอียดของผลการดำเนินงานทดสอบในสนาม ได้แสดงเพิ่มเติม

ในภาคผนวก ค.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 5

## ผลการทดลองและการวิเคราะห์ข้อมูล

## 5.1 ผลการทดลอง

จากการทดลองวัดความเร็วต้น ด้วยการยิงทดสอบกับอาวุธ ปืนใหญ่เบา-กระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. (105 mm Howitzer) แสดงดังรูปที่ 5.1 และใช้กระสุนระเบิด เอ็ม 1 ขนาด 105 มม. ที่สร้างและผลิตโดย ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธ-กองทัพบก (ทั้งสองรายการ) ดำเนินการยิงทดสอบด้วย ส่วนบรรจุที่ 7 จำนวน 20 นัด สามารถวัดความเร็วต้นได้ รวม จำนวน 17 นัด (เปอร์เซ็นต์ที่สามารถวัดความเร็วต้นได้ = 85.0 %) และวัดความเร็วต้นได้ เฉลี่ย = 469.8 เมตร/วินาที รายละเอียดแสดงในตารางที่ 5 - 1 และรูปที่ 5.2

- ระยะยิงไกลสุด	ส่วนบรรจุ 7	11,270	เมตร
- ความเร็วต้น มาตรฐาน	ส่วนบรรจุ 7	472.4	เมตร/วินาที
- ความดันภายในรังเพลิงสูงสุด	ส่วนบรรจุ 7	1,156	Kp/Cm <sup>3</sup>



รูปที่ 5.1 แสดงการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

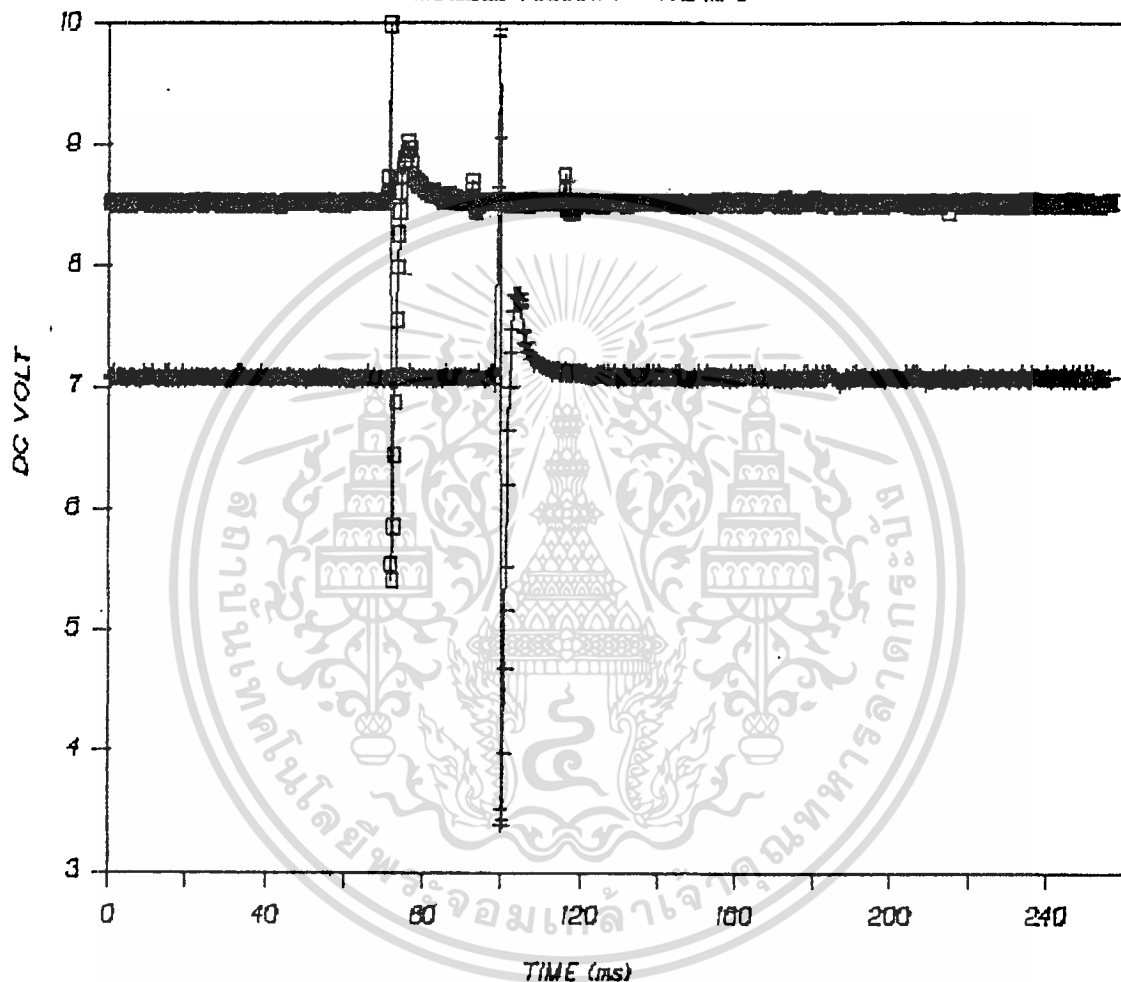
ตารางที่ 5 - 1 แสดงผลการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้งขนาด 105 มม. บจ.7

นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย ( เมตร/วินาที )
1	468.6
2	469.5
3	471.2
4	469.0
5	468.6
6	469.4
7	470.8
8	472.0
9	468.7
10	470.2
11	469.8
12	469.5
13	467.8
14	472.2
15	469.8
16	468.5
17	470.4
18	470.8
<b>ความเร็วต้นเฉลี่ย</b>	
	469.8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# 105 mm. M101 A1 HOWITZERS ; CHARGE 7

MUZZLE VELOCITY = 472 m/s



รูปที่ 5.2 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง  
ขนาด 105 มม. ส่วนบรรจุ 7



ตารางที่ 5 - 3 แสดงค่าเปรียบเทียบ ค่าความเร็วต้นที่วัดได้กับผลการวัดด้วยระบบอื่น ๆ

ลำดับ	อาวุธที่ใช้ในการยิงทดสอบ	ความเร็วต้น (เมตร/วินาที)		
		ค่ามาตรฐาน จากตารางยิง	ค่า (เฉลี่ย) ที่วัดได้ ด้วย เครื่องมือที่วิจัย	ค่า (เฉลี่ย) ที่ วัดด้วยเรคาร์
1	ปืนเล็กยาว แบบ 11 ขนาด 5.56 มม.	960.1	953.5	ทดสอบไม่ได้
2	ปืนเล็กยาว เอ็ม 16 เอ 1 ขนาด 5.56 มม.	990.6	983.8	ทดสอบไม่ได้
3	ปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม.	853.0	844.2	ทดสอบไม่ได้
4	ปืนพก 86 ขนาด .45 นิ้ว	262.1	257.8	ทดสอบไม่ได้
5	เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. ส่วนบรรจุ 7	273 ± 3	270.2	271.4
6	เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9 ส่วนบรรจุ 6	322 ± 4	318.8	320.0
		269 ± 3	267.3	268.8
7	ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. ส่วนบรรจุ 7 ส่วนบรรจุ 5	472.4	469.8	471.2
		310.9	309.7	310.5

ได้มีการทดลองวัดความเร็วต้น ด้วยการยิงทดสอบกับอาวุธ และกระสุนปืน

อีกหลายประเภท และหลาย ๆ ชนิด ซึ่งรายละเอียด ได้แสดงเพิ่มเติมอยู่ในภาคผนวก ก.  
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



2 ค่า ไปเปรียบเทียบกัน หรืออาจจะนำค่าที่ทดลองได้ จำนวน 1 ค่า ไปเปรียบเทียบกับค่าที่ยอมรับ และ/หรือเปรียบเทียบกับค่าที่แสดงไว้ในตาราง ตามที่กำหนดไว้ก็ได้ ซึ่งผู้ที่ทำการทดลอง จำเป็นจะต้องรู้ที่มา และสามารถคาดเดาได้ว่า การทดลองแต่ละครั้ง ๆ นั้น เกิดความแตกต่าง ไปมากหรือน้อยเท่าไร ปกติจะคิดเป็นเปอร์เซ็นต์ (%)

ความแตกต่างอาจจะเกิดขึ้นอันเนื่องมาจากสาเหตุความผิดพลาดต่าง ๆ ดังเช่น สายตาของมนุษย์ (จากการอ่าน) ความถูกต้องของเครื่องมือ อุณหภูมิ ความชื้นของห้องทดลอง (สนามทดสอบ) ฯลฯ เหล่านี้ ล้วนแต่เป็นแหล่งที่มาของความผิดพลาด ที่ก่อให้เกิดความแตกต่างของผลลัพธ์ในการทดลอง ได้ทั้งสิ้น

เปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง (Percentage of difference)

การหาเปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง ของผลการทดลองนั้น เป็นการเปรียบเทียบค่าที่ได้รับจากผลการทดลอง หรือผลการทดสอบ จำนวนสองค่า ได้แก่ ค่า  $X_1$  และ  $X_2$  โดยนำมาคำนวณหาเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างได้จาก วิธีการดังต่อไปนี้

$$\text{เปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง} = 2 \frac{|X_1 - X_2|}{|X_1 + X_2|} \times 100 \quad \%$$

จากผลการทดลอง ด้วยการยิงอาวุธ และกระสุนปืนจริง หลาย ๆ ชนิด แล้วคำนวณหาเปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง ตามหลักการข้างต้น จะได้ผล ตามรายละเอียดที่แสดงในตารางที่ 5 - 4

ตารางที่ 5 - 4 แสดงจำนวนเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างของอาวุธและกระสุนปืนชนิดต่าง ๆ

ลำดับ	อาวุธที่ใช้ในการยิงทดสอบ	ความเร็วต้น (เมตร/วินาที)		เปอร์เซ็นต์ ความ แตกต่าง (%)
		ค่ามาตรฐาน	ค่า(เฉลี่ย)ทดสอบ	
1	ปืนเล็กยาว แบบ 11เอชเค 33 ขนาด 5.56 มม.	960.1	953.5 ± 1.9	0.7
2	ปืนเล็กยาว เอ็ม 16 เอ 1 ขนาด 5.56 มม.	990.6	983.8 ± 4.4	0.7
3	ปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม.	853.0	844.2 ± 2.0	1.0
4	ปืนพก 86 ขนาด .45 นิ้ว	262.1	257.8 ± 2.2	1.6
5	เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. ส่วนบรรจุ 7	273 ± 3	270.2 ± 2.4	0
6	เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9	322 ± 4	318.8 ± 1.6	0
		ส่วนบรรจุ 6	269 ± 3	267.3 ± 1.9
7	ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. ส่วนบรรจุ 7	472.4	469.8 ± 2.4	0.6
		ส่วนบรรจุ 5	310.9	309.7 ± 3.3

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 6

### 6.1 สรุปผลการใช้เครื่องมือวัดความเร็วต้น

จากผลการทดลองข้างต้น แสดงให้เห็นว่า เครื่องมือวัดความเร็วต้นของ กระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ที่วิจัยขึ้นมา นี้ สามารถวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ได้ และค่าความเร็วที่วัดได้มา ก็ใกล้เคียงกับค่ามาตรฐานมากที่สุด ซึ่งจากการวิเคราะห์ผลการทดลองในบทที่ 5 จะเห็นว่า ในจำนวนกระสุนปืนใหญ่และลูกระเบิดยิงที่นำมายิงทดสอบเพื่อวัดความเร็วต้นทั้งหมดนั้น เครื่องมือ ๓ สามารถวัดความเร็วต้นได้ จำนวน 88.2 เปอร์เซ็นต์ ของจำนวนกระสุนทั้งหมด และเมื่อเปรียบเทียบหาเปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง ก็จะได้ค่าอยู่ในช่วงระหว่าง 0 - 0.6 เปอร์เซ็นต์ ซึ่งนับว่า เป็นค่าที่ต่ำมาก ๆ แสดงให้เห็นว่า เครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์นี้ มีประสิทธิภาพสูง สามารถวัดความเร็วได้อย่างถูกต้อง และแม่นยำดีมาก

ข้อพิจารณาประการหนึ่ง สำหรับเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างที่คำนวณได้ในบทที่ 5 นั้น ก็คือ ค่ามาตรฐานที่นำมาเปรียบเทียบกับค่าที่ได้จากการทดลอง ไม่ได้ อยู่ในพื้นฐานอันเดียวกัน เพราะค่ามาตรฐานดังกล่าว เป็นค่าเฉลี่ยที่ได้จากการทดสอบของอาวุธปืน ที่เป็นคนละกระบอกกัน เวลาแตกต่างกัน พื้นที่ทดสอบแตกต่างกัน อุณหภูมิและความกดดันของอากาศแตกต่างกัน ผู้สร้างหรือผลิตก็คนละหน่วยงานกัน และที่สำคัญมากก็คือ กระสุนปืนที่ใช้ในการทดสอบก็คนละโรงงานกัน (ลักษณะ/รูปร่างของตัวกระสุนปืนควรเหมือนกัน/น้ำหนักเท่ากัน ขนาดหัว คินสั่งกระสุน และคินส่วนบรรจุก็ควรเป็นชนิดหรือโรงงานเดียวกัน) ดังนั้น การเปรียบเทียบหาเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างในบทที่ 5 จึงเป็นเพียงตัวอย่าง หรือวิธีการดำเนินการ หาเปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง ของผลการทดสอบเพื่อการศึกษา และวิจัยในระดับหนึ่งเท่านั้น และถ้าหากการดำเนินการทดสอบอาวุธและกระสุนปืน อยู่ในสภาพพื้นฐานอันเดียวกันแล้ว ค่าเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างดังกล่าว ก็จะมีค่าน้อยมาก ๆ

นอกจากนั้นแล้ว เครื่องมือ ๆ ที่วิจัยนี้ ยังสามารถวัดความเร็วต้นของ กระสุนปืนเล็กได้ จำนวน 66.6 เปอร์เซ็นต์ของจำนวนกระสุนปืนเล็กที่ใช้ในการยิงทดสอบ ทั้งหมดอีกด้วย ซึ่งเปอร์เซ็นต์ความแตกต่างดังกล่าว จะมีค่าอยู่ในห้วงที่สามารถยอมรับได้ คือระหว่าง 0.7 - 1.6 เปอร์เซ็นต์ (เป็นค่าที่ต่ำมาก)

## 6.2 การปรับมาตรฐาน ของ เครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วย ไมโครคอมพิวเตอร์

จากความแตกต่างของผลการทดสอบข้างต้น สามารถดำเนินการปรับ- มาตรฐานของเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ ที่ทำการ วิจัยขึ้นมา นี้ ให้มีมาตรฐานและมีความถูกต้องมากที่สุดได้ ดังต่อไปนี้

6.2.1 แก้วฮาร์ดแวร์ โดยการจัด/ปรับหรือเปลี่ยนค่าความต้านทาน (R) ในวงจร Time base 1 mSec (Variable) ตามรูปที่ 4.8 ใหม่ โดยใช้ ฟรีควเอนซี เคาน์เตอร์ (Frequency counter) และออสซิลโลสโคป ในการดำเนินงาน การวัดและปรับเปลี่ยน ให้เหมาะสม

6.2.2 แก้วซอฟต์แวร์ โดยการแก้ไขที่โปรแกรมควบคุมการทำงาน ซึ่งได้แสดงรายละเอียดอยู่ในภาคผนวก ข.

## 6.3 การปรับวิธีการทดสอบ เพื่อให้ผลการวัดความเร็วต้น ๆ มีประสิทธิภาพ

เป็นการจัด/ปรับ เพื่อให้ผลการทดสอบ เกิดความแตกต่าง น้อยมากที่สุด โดยดำเนินการ ดังต่อไปนี้

6.3.1 ปรับและเปลี่ยนวิธีการติดตั้งหัววัด โดยการติดตั้งหัววัดให้มีความ ปราณีตมากยิ่งขึ้น

6.3.2 ปรับโฟกัสของเลนส์และ เปิดหน้า เลนส์ให้ เหมาะสมกับแสงสว่างที่ มีอยู่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6.3.3 การวางหัววัดให้ตรงทิศทางยิง และให้ขนานกับวิถีกระสุนปืน ซึ่งเป็นสิ่งที่สำคัญมากที่สุดด้วย

6.3.4 ลอดอุณหภูมิตั้งกระสุน โดยการใส่เครื่องควบคุมอุณหภูมิ เพื่อให้ดินสั้งกระสุนมีอุณหภูมิเป็นไปตามมาตรฐานที่กำหนด

#### 6.4 สาเหตุที่ทำให้เกิดค่าความแตกต่าง ซึ่งไม่สามารถดำเนินการแก้ไขได้

การทดสอบในสนามนั้น มีสาเหตุของความแตกต่างที่เกิดขึ้น โดยไม่สามารถจะดำเนินการแก้ไขได้ในทันที ดังเช่น

6.4.1 ปริมาณของแสงในธรรมชาติมีไม่เพียงพอ

6.4.2 อุณหภูมิ ของอากาศ ไม่เป็นไปตามมาตรฐานที่กำหนด

6.4.3 ความชื้น ของอากาศ ไม่เป็นไปตามมาตรฐานที่กำหนด

6.4.4 ความเร็ว และทิศทางลม ผันแปร/ไม่แน่นอน

6.4.5 ค่าสัมประสิทธิ์ของแรงเสียดทานอื่น ๆ

#### 6.5 อุปสรรคที่เกิดขึ้นในสนามทดสอบ

อุปสรรค หมายถึงสิ่งต่าง ๆ ที่จะทำให้การทดสอบวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ ไม่ได้ผล ซึ่งได้แก่

6.5.1 สภาพภูมิอากาศที่ผิดปกติ เช่น มีฝนตก และมีเมฆหรือหมอกปกคลุมกันอยู่อย่างหนาทึบ

6.5.2 สภาพภูมิประเทศไม่ดี เช่น มีฝุ่นหรือเศษวัสดุมาก ๆ เมื่อทำการยิงปืนใหญ่ แรงดันจากการยิงปืน จะทำให้ฝุ่นฟุ้งกระจาย เป็นผลทำให้การทดลองวัดผลไม่ได้

6.5.3 วัสดุและสัตว์ในอากาศ เช่น เครื่องบิน นก และแมลง เป็นต้น ในพื้นที่ที่ทำการทดสอบ ถ้านกหรือแมลงบินผ่านแนวทิศทางยิง หรือผ่านแนวที่ตั้งของหัววัด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ก็จะทำให้ผลการทดลองผิดพลาด และวัดผลไม่ได้

6.5.4 คว้นและเขม่าของดินปืนที่เกิดจากการยิง สามารถทำให้การทดสอบ วัดผลไม่ได้ด้วย เช่นกัน

6.6 การนำเครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ ไปประยุกต์ใช้งาน

6.6.1 สามารถนำไปใช้วัดความเร็วต้นของอาวุธและกระสุนปืนเล็กได้

6.6.2 สามารถนำไปติดตั้ง เพื่อทดสอบอาวุธและกระสุน ภายในห้องทดลองได้ ซึ่งเหมาะสำหรับการติดตั้งประจำที่ อยู่ภายในโรงงานสร้างหรือผลิตอาวุธและกระสุน ทำให้ประหยัดงบประมาณในการเคลื่อนย้าย และประหยัดเวลา

6.6.3 สามารถนำข้อมูลไปคำนวณหาความสูงของกระสุนวิถีได้

6.6.4 สามารถนำข้อมูลไปคำนวณหาระยะยิงไกลที่สุด ของอาวุธ และกระสุน แต่ละชนิด หรือแต่ละประเภท ได้

6.6.5 สามารถนำข้อมูลไปคำนวณหา เวลาเล่นของกระสุนวิถีได้

## เอกสารอ้างอิง

1. จิติ หนูแก้ว. เทคนิคการเชื่อมต่อ IBM PC กับอุปกรณ์ภายนอกเพื่อประยุกต์ใช้ในงานต่าง ๆ หจก.เอช - เอน การพิมพ์ 2534
2. จิติ หนูแก้ว. ไมโครโปรเซสเซอร์ และการออกแบบเบื้องต้น หจก.เอช - เอน การพิมพ์ 2536
3. ปิ่น กุวารณ และ พิชิต สุขเจริญพงษ์. แอดวานซ์ โลคัส หจก.เอช - เอน การพิมพ์ 2534
4. โรงเรียนทหารปืนใหญ่. แนวสอนวิชาอาวุธศึกษาปืนใหญ่สนาม โรงพิมพ์ศูนย์การทหารปืนใหญ่ ค่ายพลโยธิน ลพบุรี 2529
5. กองเทคโนโลยี ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก. คู่มือทางเทคนิค TM9 - 1015 - AW - 200 - 12 เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก ค่ายจิริวิทสงคราม ลพบุรี 2530
6. กองเทคโนโลยี ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก. คู่มือทางเทคนิค TM9 - 1015 - AW - 202 - 12 ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ลากจูง ขนาด 105 มม. เอ็ม 618 เอ 2. ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก ค่ายจิริวิทสงคราม ลพบุรี 2530
7. กองเทคโนโลยี ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก. คู่มือทางเทคนิค TM9 - 1015 - AW - 203 - 12 ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ลากจูง ขนาด 105 มม. เอ็ม 425 ศูนย์อำนวยการสร้างอาวุธกองทัพบก ค่ายจิริวิทสงคราม ลพบุรี 2530
8. พ.อ. เอี่ยม จันทรสนธิ. อาวุธทหาร โรงพิมพ์ศูนย์การทหารราบ ค่ายธนระพีต์ ปราณบุรี 2523
9. กองทัพบก. คู่มือทางเทคนิค ว่าด้วย กระสุนปืนใหญ่ คท. 9 - 1300 - 203 เล่มที่ 1 และ 2 โรงพิมพ์ศูนย์การทหารปืนใหญ่ ค่ายพลโยธิน ลพบุรี 2517

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

10. Samuel L. Marateck, Basic 3<sup>rd</sup> Edition, Academic Press, Inc.,  
The United States of America, 1986.
11. Steven L. Mandell, Complete Basic Programming; Second Edition,  
West Publishing Company, The United States of America,  
1987.
12. Jarrell C. Grout, Programming With Basic, A Structured Approach,  
Wm.C. Brown Publishers, The United States of America,  
1985.
13. Steven Holzner and Peter Norton, Advanced Basic, Peter Norton  
Computing, Inc., Manufactured in The United States of  
America, 1991.
14. Larry Joel Goldstein, Hands-On Turbo Basic, Simon & Schuster,  
Inc., Gulf + Western Plaza New York, 1989.
15. Michael M. Cirovic, Basic Electronics; Second Edition, Reston  
Publishing Company, Inc., 1979.
16. David E. Goldberg, Jacqueline A. Jones and Pat H. Sterbenz,  
Theory and Problems of Programming With Assembly  
Language, McGRAW - Hill Book Company, 1989.
17. Richard H. Tropper, Programming in Assembly Language on The  
IBM PC, West Publishing Company, The Republic of  
Singapore, 1992.
18. Douglas V. Hall, Microprocessors and Interfacing Programming  
and Hardware, McGRAW - Hill International Editions,  
Singapore, 1992.
19. Partha P. Banerjee & Ting Chung Poon, Principles of Applied  
Optics, The United States of America, 1991.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาคผนวก ก.

รายละเอียด เครื่องมือวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์

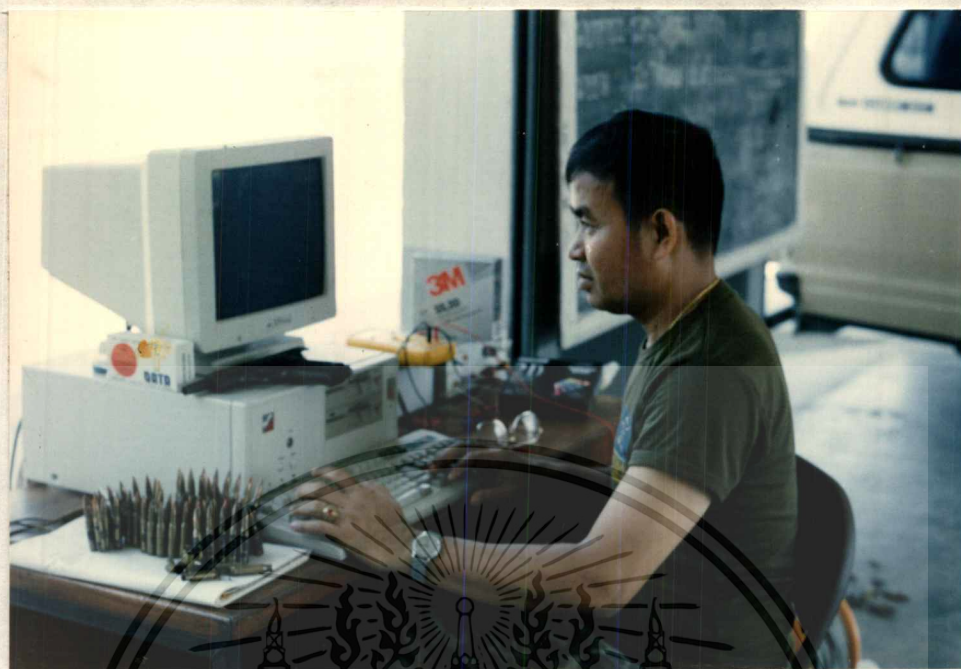


รูปที่ ก - 1 หัววัด



รูปที่ ก - 2 ชุดเชื่อมต่อ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ก - 3. ไมโครคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการประมวลผลข้อมูล



รูปที่ ก - 4 การนำเครื่องมือวัดความเร็วต้น ๆ และอุปกรณ์ไปใช้งานในสนาม  
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ภาคผนวก ข.

## ซอฟต์แวร์สำหรับการประมวลผลข้อมูลด้วยไมโครคอมพิวเตอร์

## ก. โปรแกรม ADSEC1.EXE

2FF6:0100	EB6F	JMP	0171
2FF6:0102	90	NOP	
2FF6:0103	809A	MOV	AL, 9A
2FF6:0105	EE	OUT	DX, AL
2FF6:0106	BA8707	MOV	DX, 0787
2FF6:0109	EE	OUT	DX, AL
2FF6:010A	B81080	MOV	AX, 8010
2FF6:0100	8ED8	MOV	DS, AX
2FF6:010F	BE0000	MOV	SI, 0000
2FF6:0112	8B0C	MOV	CX, [SI]
2FF6:0114	B9FF0F	MOV	CX, 0FFF
2FF6:0117	BA8307	MOV	DX, 0783
2FF6:011A	4A	DEC	DX
2FF6:011B	EC	IN	AL, DX
2FF6:011C	2420	AND	AL, 20
2FF6:011E	75FB	JNZ	011B
2FF6:0120	EC	IN	AL, DX
2FF6:0121	2420	AND	AL, 20
2FF6:0123	74FB	JZ	0120
2FF6:0125	B005	MOV	AL, 05
2FF6:0127	EE	OUT	DX, AL
2FF6:0128	B001	MOV	AL, 01

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2FF6:012A	EE	OUT	DX,AL
2FF6:0128	B005	MOV	AL,05
2FF6:012D	EE	OUT	DX,AL
2FF6:012E	EC	IN	AL,DX
2FF6:012F	2410	AND	AL,10
2FF6:0131	75FB	JNZ	012E
2FF6:0133	4A	DEC	DX
2FF6:0134	4A	DEC	DX
2FF6:0135	EC	IN	AL,DX
2FF6:0136	8804	MOV	[SI],AL
2FF6:0138	46	INC	SI
2FF6:0139	42	INC	DX
2FF6:013A	EC	IN	AL,DX
2FF6:013B	240F	AND	AL,0F
2FF6:013D	8804	MOV	[SI],AL
2FF6:013F	46	INC	SI
2FF6:0140	BA8607	MOV	DX,0786
2FF6:0143	B005	MOV	AL,05
2FF6:0145	EE	OUT	DX,AL
2FF6:0146	B001	MOV	AL,01
2FF6:0148	EE	OUT	DX,AL
2FF6:0149	B005	MOV	AL,05
2FF6:014B	EE	OUT	DX,AL
2FF6:014C	EC	IN	AL,DX
2FF6:014D	2420	AND	AL,20
2FF6:014F	75FB	JNZ	014C

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2FF6:0151	4A	DEC	DX
2FF6:0152	4A	DEC	DX
2FF6:0153	EC	IN	AL,DX
2FF6:0154	8804	MOV	[SI],AL
2FF6:0156	46	INC	SI
2FF6:0157	42	INC	DX
2FF6:0158	EC	IN	AL,DX
2FF6:0159	240F	AND	AL,OF
2FF6:015B	8804	MOV	[SI],AL
2FF6:015D	46	INC	SI
2FF6:015E	E2B7	LOOP	0117
2FF6:0160	CD20	INT	20
2FF6:0162	5D	POP	BP
2FF6:0163	CB	RETF	
2FF6:0164	CF	IRET	
2FF6:0165	C6061E0700	MOV	BYTE PTR [071E],00
2FF6:016A	833E210700	CMP	WORD PTR [0721],+00
2FF6:016F	75E8	JNZ	0159
2FF6:0171	BA8101	MOV	DX,0181
2FF6:0174	B409	MOV	AH,09
2FF6:0176	CD21	INT	21
2FF6:0178	B401	MOV	AH,01
2FF6:017A	CD21	INT	21
2FF6:017C	BA8307	MOV	DX,0783
2FF6:017F	EB82	JMP	0103

รูปที่ ข.- 1 แสดงโปรแกรม ADSEC1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จ. โปรแกรม ADMS1

```

10 REM LOAD ROUTINES COMMUNICATIONS
30 REM ENTER NUMBER FOR XY COORDINATE
40 REM Y-COORDINATE
45 DIM D(&H1FFF)
50 CLS:KEY OFF

1600 REM CALL DATA

1610 LOCATE 1.75 : PRINT "wait"

1650 DEF SEG=&H8010

1660 FOR DI=0 TO &H1FFF
1670 D(DI)=PEEK(DI)
1680 NEXT DI
1690 LOCATE 1.75:PRINT "ready"
1698 II=0
1700 FOR I=0 TO &H1FFF STEP 4
1710 II=II+.5
1730 DA1=D(I)+D(I+1)*255
1760 DA2=D(I+2)+D(I+3)*255

1780 PRINT"TIMES=":II:"msec."

1800 PRINT DA1;" ",DA2;" "

1802 ID= (10/4086)

1807 PRINT "star v=";ID*DA1;"v. ", "stop v=";ID*DA2;"v. "

1810 FOR I=1 TO 200:NEXT I

1820 NEXT I

```

รูปที่ ข.- 2 แสดงโปรแกรม ADMS1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ค. โปรแกรม ADMS2

```

10 REM LOAD ROUTINES COMMUNICATIONS
30 REM ENTER NUMBER FOR XY COORDINATE
40 REM Y-COORDINATE
45 DIM D(&H1FFF)
50 CLS:KEY OFF

1600 REM CALL DATA
1610 LOCATE 1.75 : PRINT "wait"
1650 DEF SEG=&H8010
1660 FOR DT=0 TO &H1FFF
1670 D(DT)=PEEK(DT)
1680 NEXT DT
1685 TI=0
1690 LOCATE 1.75:PRINT "ready"
1695 LPRINT "DATA OF BALLISTIC MEASUREMENT"
1696 LPRINT "===== "
1697 LPRINT " By applied Physics-KMITL "
1698 LPRINT "===== "

1700 FOR T=0 TO &H1FFF STEP 4
1710 TI=TI+.5
1730 DA1=D(T)+D(T+1)*255
1760 DA2=D(T+2)+D(T+3)*255
1780 PRINT"TIMES=":TI:"msec."
1785 LPRINT"TIMES=";TI;"msec."
1800 PRINT DA1;" ",DA2;" "
1801 LPRINT DA1;" ",DA2;" "

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

1802 TD= (10/4086)
1807 PRINT "star v=";TD*DA1;"v.  ", "stop v=";TD*DA2;"v.  "
1808 LPRINT "star v=";TD*DA1;"v.  ", "stop v=";TD*DA2;"v.  "
1810 FOR I=1 TO 400:NEXT I
1820 NEXT T

```

รูปที่ ข.- 3 แสดงโปรแกรม ADMS2

ง. โปรแกรม ADMS3

```

10 REM APPLIED PHYS
30 REM
42 DIM D(&HFFF)
45 DIM XX(&HFFF)
47 DIM XY(&HFFF)
48 DIM M(&H800)
50 CLS:KEY OFF
60 INPUT "Name of files (*.prn)":FILE$
70 GOTO 1600
100 OPEN FILE$ FOR OUTPUT AS#1
105 PRINT "Save data into FD/Plase wait..."
110 FOR GT=0 TO M
120 PRINT#1,M(GT),XX(GT),XY(GT)
130 NEXT GT
140 CLOSE #1
150 GOTO 2000
1600 REM CALL DATA

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

1610 LOCATE 1.75 : PRINT "wait"
1650 DEF SEG=&H8010
1660 FOR DT=0 TO &HFFF
1670 D(DT)=PEEK(DT)
1680 NEXT DT
1690 LOCATE 1.75 : PRINT "ready"
1694 TI=0
1696 M=0
1700 FOR T=0 TO &HFFF STEP 4
1710 TI=TI+.25
1730 DA1=D(T)+D(T+1)*255
1760 DA2=D(T+2)+D(T+3)*255
1802 ID= (10/4086)
1812 XX(M)=ID*DA1:XY(M)=ID*DA2:M(M)=TI
1814 M=M+1
1820 NEXT T
1900 GOTO 100
2000 INPUT "Display data (Y/N)":R$
2002 IF R$="y" THEN 2005
2003 IF R$="n" THEN 3000
2004 GOTO 2000
2005 TI=0
2010 FOR T=0 TO &HFFF STEP 4
2020 TI=TI+.5
2030 DA1=D(T)+D(T+1)*255
2040 DA2=D(T+2)+D(T+3)*255

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

2050 PRINT"TIMES=":TI:"msec."
2060 PRINT DA1:"      ",DA2;"      "
2070 ID=(10/4086)
2080 PRINT "star v=";ID*DA1;"v.      ", "stop v=";ID*DA2;"v.      "
2090 FOR I=1 TO 400:NEXT I
2100 NEXT T
3000 END

```

รูปที่ ข.- 4 แสดงโปรแกรม ADMS3

จ. โปรแกรม ADMS4

```

10 REM APPLIED PHYS
30 REM
40 DIM D(&HFFF)
50 DIM XX(&HFFF)
60 DIM XY(&HFFF)
70 DIM M(&H800)
80 CLS:KEY OFF
90 INPUT"Name of files (*.prn)":FILE$
100 OPEN FILE$ FOR OUTPUT AS#1
105 PRINT "load data from FD/Plase wait..."
110 FOR I=0 TO 1023
200 INPUT#1,D(I),XX(I),XY(I)
210 PRINT I,D(I),XX(I),XY(I)
220 FS=XX(0):FP=XY(0)
230 DST=ABS(XX(I)-FS):DSP=ABS(XY(I)-FP)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น จิกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

240 IF DST>.9 THEN TST=D(T)
250 IF DSP>.9 THEN TSP=D(T)
260 IF DSP>.9 THEN 500
300 NEXT T
400 CLOSE #1
450 GOTO 600
500 TM=TSP-TST
510 PRINT "VELOCITY=":(2/TM)*1000:"m/sec."
600 PRINT "Not measurement....."
1000 END

```

จ. โปรแกรม ADMS5

```

10 REM APPLIED PHYS
30 REM
40 DIM D(&HFFF)
50 DIM XX(&HFFF)
60 DIM XY(&HFFF)
80 CLS:KEY OFF
90 INPUT"Name of files (*.prn)":FILE$
100 OPEN FILE$ FOR INPUT AS#1
105 PRINT "load data from FD/Plase wait..."
110 FOR I=0 TO 1023
200 INPUT#1,D(I),XX(I),XY(I)
220 FS=XX(0):FP=XY(0)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

230 DST=ABS(XX(T)-FS):DSP=ABS(XY(T)-FP)
240 IF DST>.9 THEN IST=D(T)
250 IF DSP>.9 THEN TSP=D(T)
260 IF DSP>.9 THEN 450
300 NEXT T
400 CLOSE #1
410 GOTO 600
450 CLOSE #1
500 TM=TSP-TST
510 PRINT "VELOCITY=":(2/TM)*1000:"m/sec."
520 GOTO 1000
600 PRINT "Not measurement....."
1000 END

```

รูปที่ ข.- 6 แสดงโปรแกรม ADMS5

ข. โปรแกรม GUNT

```

10 REM APPLIED PHYS
30 REM
42 DIM D(&HFFF)
45 DIM XX(&HFFF)
47 DIM XY(&HFFF)
48 DIM M(&H800)
50 CLS:KEY OFF
60 INPUT"Name of files (*.prn)":FILE$
70 GOTO 1600

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

100 OPEN FILE$ FOR OUTPUT AS#1
105 PRINT "Save data into FD/Plase wait..."
110 FOR GT=0 TO M
120 PRINT#1,M(GT),XX(GT),XY(GT)
130 NEXT GT
140 CLOSE #1
150 GOTO 3000
1600 REM CALL DATA
1610 LOCATE 1.75 : PRINT "wait"
1650 DEF SEG=&H8010
1660 FOR DT=0 TO &HFFF
1670 D(DT)=PEEK(DI)
1680 NEXT DT
1690 LOCATE 1.75 : PRINT "ready"
1694 TI=0
1696 M=0
1700 FOR T=0 TO &HFFF STEP 4
1710 TI=TI+.25
1730 DA1=D(T)+D(T+1)*255
1760 DA2=D(T+2)+D(T+3)*255
1802 TD= (10/4086)
1812 XX(M)=TD*DA1:XY(M)=TD*DA2:M(M)=TI
1814 M=M+1
1820 NEXT T
1900 GOTO 4000
2000 INPUT "Save data into FD.(Y/N)":R$

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

2002 IF R$="y" THEN 100
2003 IF R$="n" THEN 3000
2004 GOTO 2000
2005 TI=0
2010 FOR T=0 TO &HFFF STEP 4
2020 TI=TI+.25
2030 DA1=D(T)+D(T+1)*255
2040 DA2=D(T+2)+D(T+3)*255
2050 PRINT"TIMES=":TI:"msec."
2060 PRINT DA1:" ",DA2;" "
2070 TD=(10/4086)
2080 PRINT "star v=";TD*DA1;"v. ", "stop v=";TD*DA2;"v. "
2090 FOR I=1 TO 100:NEXT I
2100 NEXT T
2200 GOTO 6000
3000 INPUT "Display data (Y/N)":W$
3010 IF W$="y" THEN 2005
3020 IF W$="n" THEN 6000
3030 GOTO 3000
4000 FOR CT=0 TO M
4010 FS=XX(0):FP=XY(0)
4020 DST=ABS (XX(CT)-FS):DSP=ABS(XY(CT)-FP)
4030 IF DST>1 THEN IST=M(CT)
4040 IF DSP>1 THEN ISP=M(CT)
4050 IF DSP>1 THEN 5000
4060 NEXT CT

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
5000 TMM=TSP-TST
```

```
5010 PRINT "VELOCITY=":(2/TMM)*1000:"m/sec."
```

```
5020 GOTO 2000
```

```
5050 PRINT "Not measurement....."
```

```
6000 END
```

รูปที่ ข.- 7 แสดงโปรแกรม GUNT



## ภาคผนวก ค.

## ข้อมูลผลการทดสอบอาวุธ - กระสุน

## 1. ปืนเล็กยาว แบบ 11 เอชเค 33 (Rifle HK 33)

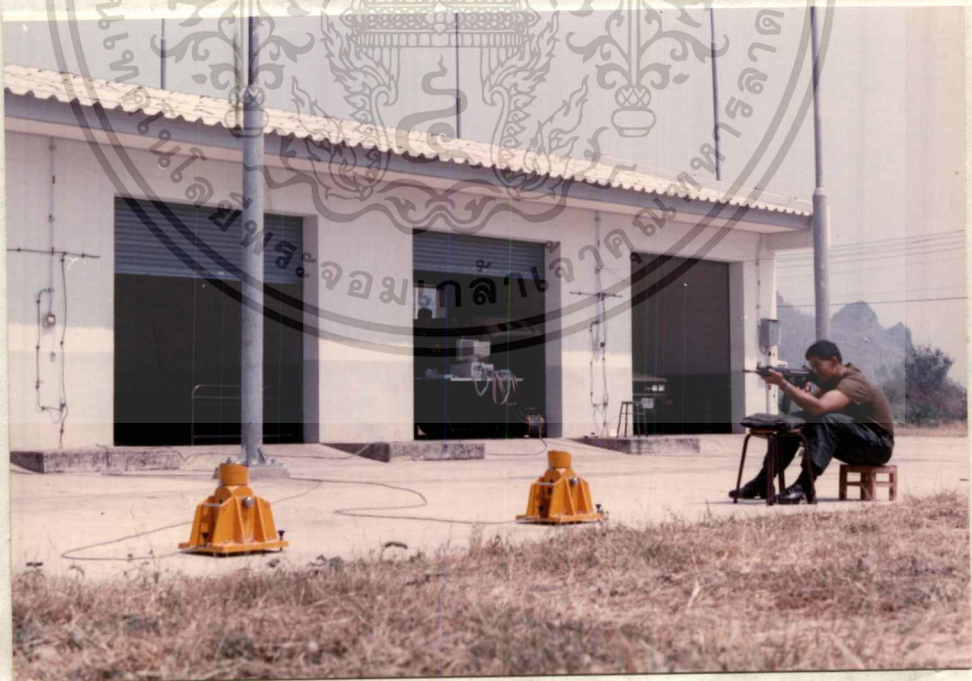
## 1.1 ค่ามาตรฐาน มีดังนี้

- ขนาดกระสุน	5.56	มม.
- กระสุน 1 นัดหนัก	1.70	กรัม
- ระยะยิงไกลสุด	2,600	เมตร
- ระยะยิงหวังผลไกลสุด	400	เมตร
- ความเร็วต้น ๗ ปากลำกล้อง	960.1	เมตร/วินาที

## 1.2 ค่าเนิการยิงทดสอบ จำนวนทั้งสิ้น 450 นัด

สามารถวัดความเร็วต้นได้ จำนวน 296 นัด

เปอร์เซ็นต์ที่วัดได้ 65.78 %



รูปที่ ค.- 1 แสดงการยิงทดสอบปืนเล็กยาว แบบ 11 เอชเค 33 ขนาด 5.56 มม.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

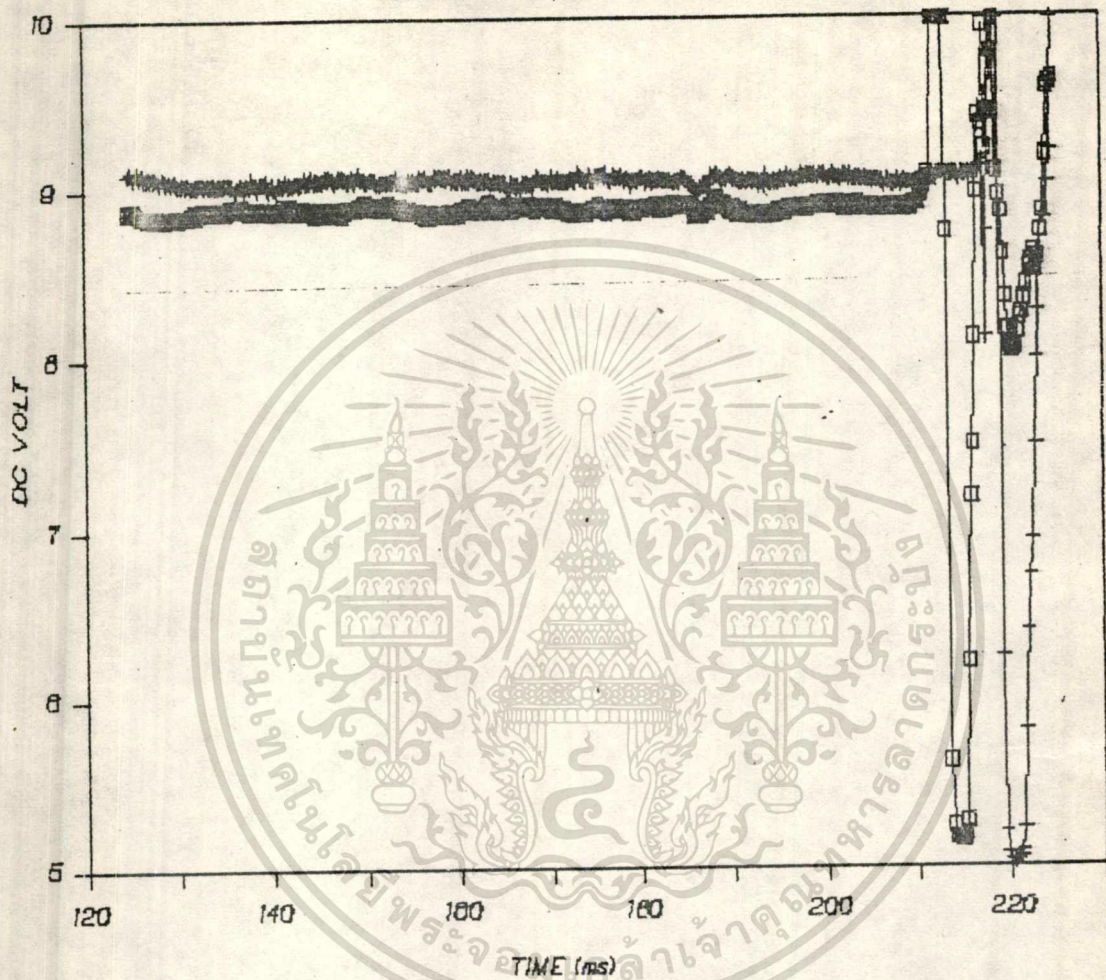
ตารางที่ ค.- 1 แสดงผลการยิงทดสอบปืนเล็กยาว แบบ 11 ขนาด 5.56 มม.

นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	953.2
2	952.4
3	954.4
4	955.2
5	953.5
6	952.8
7	953.5
8	953.6
9	955.4
10	954.8
11	952.9
12	953.2
13	951.6
14	953.5
15	952.4
16	954.0
17	953.6
18	953.8
ความเร็วต้นเฉลี่ย	953.5

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# RIFLE HK 33 ; 5.56 mm.

MUZZLE VELOCITY = 955.4 m/s



รูปที่ ค.- 2 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนเล็กยาว แบบ 11 เอชเค 33

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2. ปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 เอ 1 (Rifle M16 A1)

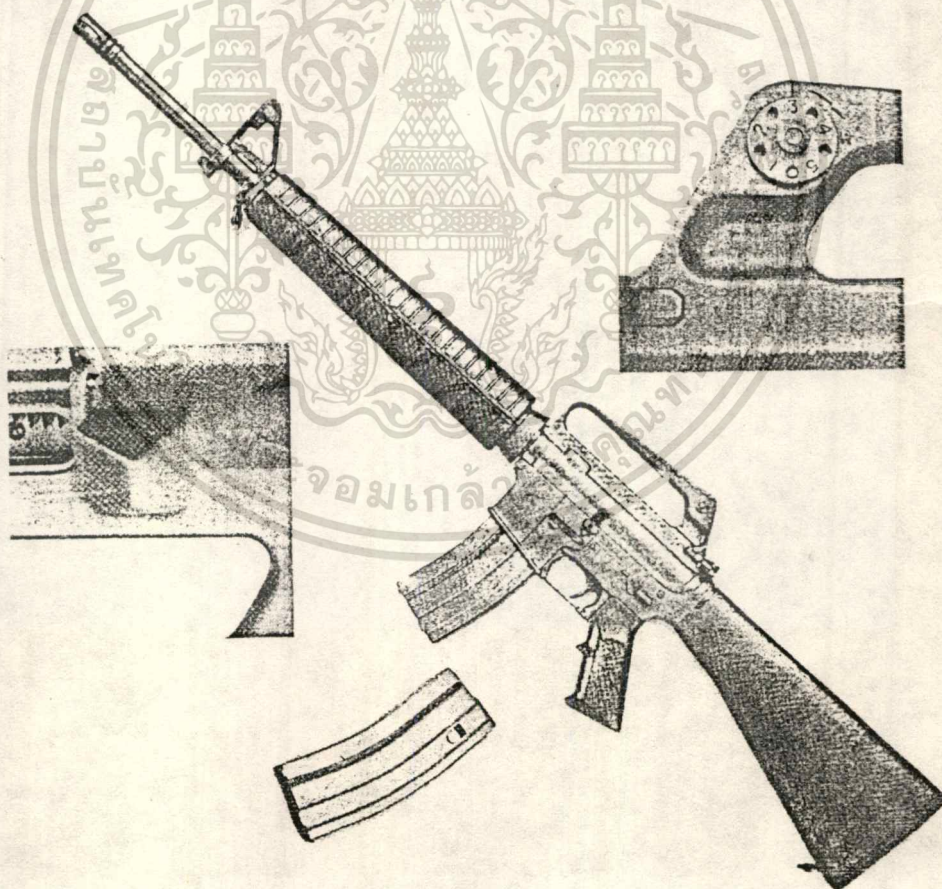
### 2.1 ค่ามาตรฐาน มีดังนี้

- ขนาดกระสุน	5.56	มม.
- กระสุน 1 นัดหนัก	1.70	กรัม
- ระยะยิงไกลสุด	2,653	เมตร
- ระยะยิงหวังผลไกลสุด	460	เมตร
- ความเร็วต้น ณ ปากลำกล้อง	990.6	เมตร/วินาที

2.2 ค่าเนิการยิงทดสอบ จำนวนทั้งสิ้น 150 นัด

สามารถวัดความเร็วต้นได้ จำนวน 90 นัด

เปอร์เซ็นต์ที่วัดได้ 60.00 %



รูปที่ ค.- 3 ปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 เอ 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

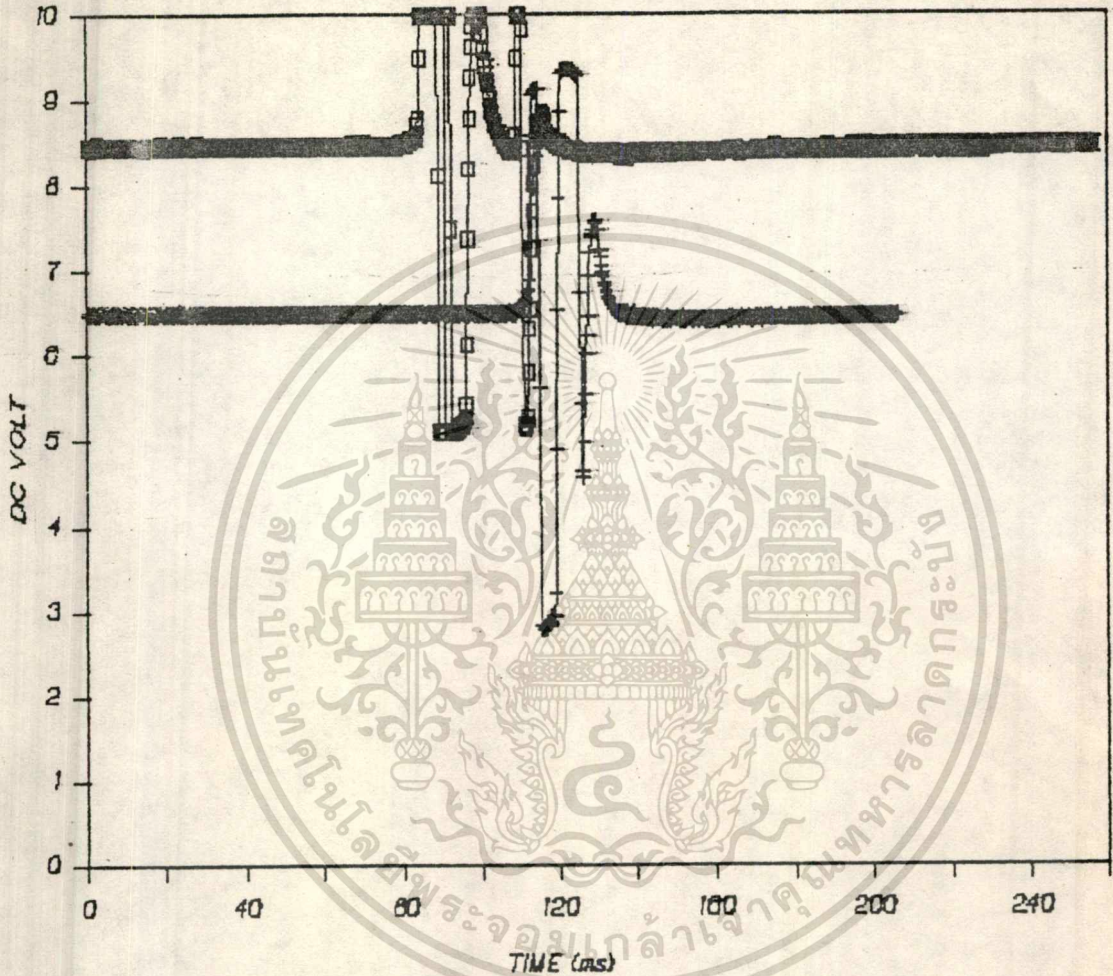
ตารางที่ ค.- 2 แสดงผลการยิงทดสอบปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 ขนาด 5.56 มม.

นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	980.8
2	982.5
3	981.4
4	983.2
5	985.5
6	984.8
7	981.6
8	986.2
9	983.5
10	986.0
11	982.7
12	983.2
13	984.2
14	988.2
15	984.6
16	983.6
17	982.8
18	983.8
ความเร็วต้นเฉลี่ย	983.8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## RIFLE M16 A1 ; 5.56 mm.

MUZZLE VELOCITY = 900 m/s



รูปที่ ค.- 4 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนเล็กยาว แบบ เอ็ม 16 เอ 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3. ปืนกลเบา เอ็ม 60 (Machine gun M60)

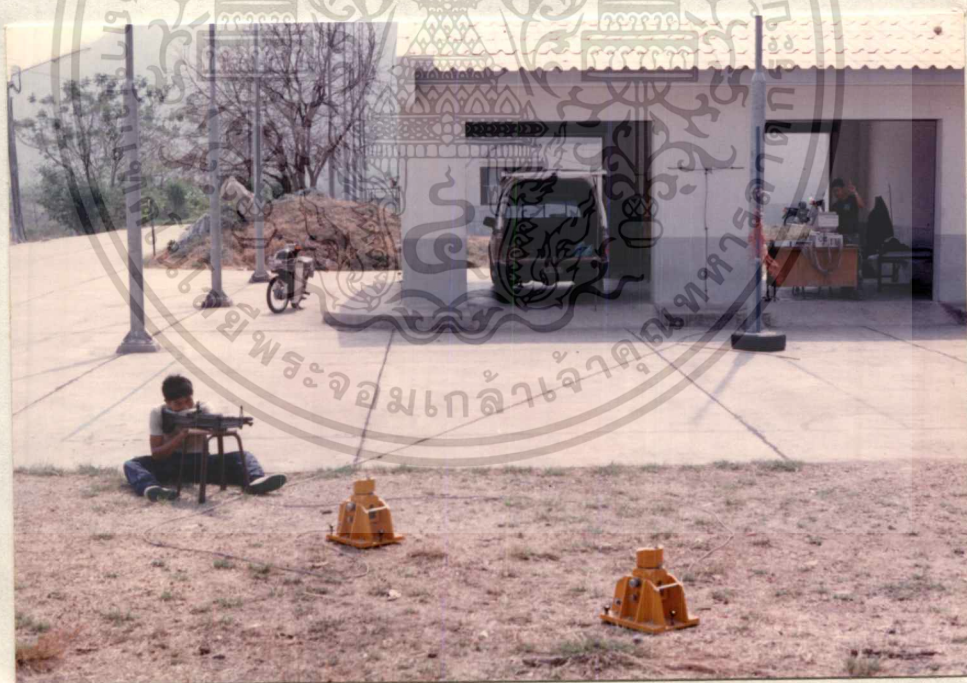
#### 3.1 ค่ามาตรฐาน มีดังนี้

- ขนาดกระสุน	7.62	มม.
- ระยะยิงไกลสุด	3,725	เมตร
- ระยะยิงหวังผลไกลสุด	1,100	เมตร
- ระยะย่านกระสุนกวาดสูงสุด	600	เมตร
- ความเร็วต้น ณ ปากลำกล้อง	853	เมตร/วินาที

3.2 ค่าเนินการยิงทดสอบ จำนวนทั้งสิ้น 60 นัด

สามารถวัดความเร็วต้นได้ จำนวน 42 นัด

เปอร์เซ็นต์ที่วัดได้ 70.00 %



รูปที่ ค.- 5 แสดงการยิงทดสอบ ปืนกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

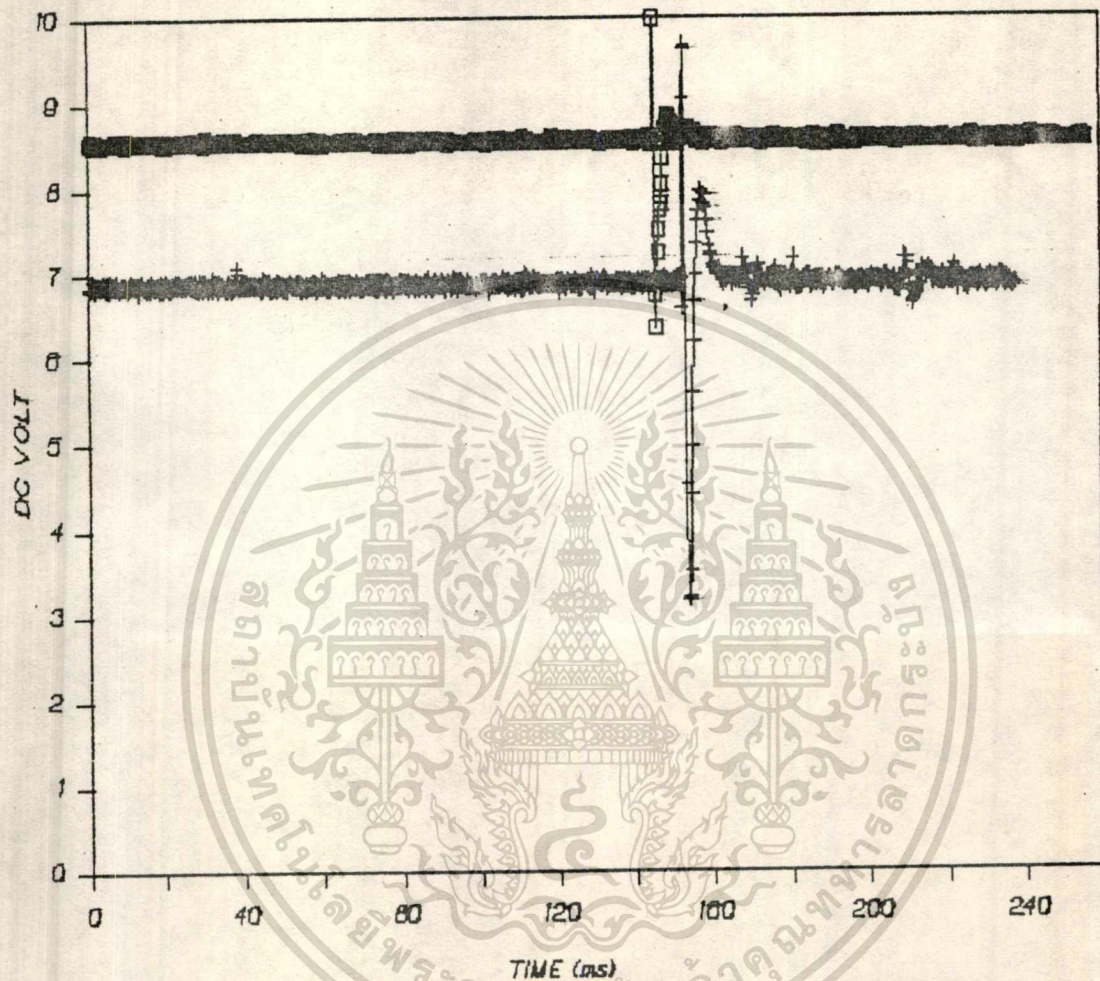
ตารางที่ ค.- 3 แสดงผลการบึงทดสอบปีกลเบา เอ็ม 60 ขนาด 7.62 มม.

นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	845.3
2	843.6
3	844.4
4	846.2
5	842.8
6	842.4
7	843.6
8	845.6
9	846.0
10	845.2
11	843.7
12	843.2
13	842.8
14	845.4
15	844.6
16	843.2
17	844.8
18	843.5
ความเร็วต้นเฉลี่ย	844.2

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# MACHINE GUN M60 , 7.62 mm.

MUZZLE VELOCITY = 840 m/s



รูปที่ ค.- 6 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนกลเบา เอ็ม 60

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 4. ปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1 (Pistol automatic M1911 A1)

## 4.1 ค่ามาตรฐาน มีดังนี้

- ขนาดกระสุน	.45	นิ้ว (11 มม.)
- ระยะยิงไกลสุด	1,500	เมตร
- ระยะยิงหวังผลไกลสุด	50	เมตร
- ความดันภายในรังเพลิงสูงสุด	17,000	ปอนด์/ตารางนิ้ว
- ความเร็วต้น ณ ปากลำกล้อง	262.1	เมตร/วินาที

## 4.2 ค่าเนิการยิงทดสอบ จำนวนทั้งสิ้น 100 นัด

สามารถวัดความเร็วต้นได้ จำนวน 78 นัด

เปอร์เซ็นต์ที่วัดได้ 78.00 %



รูปที่ ก.- 7 แสดงการยิงทดสอบปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

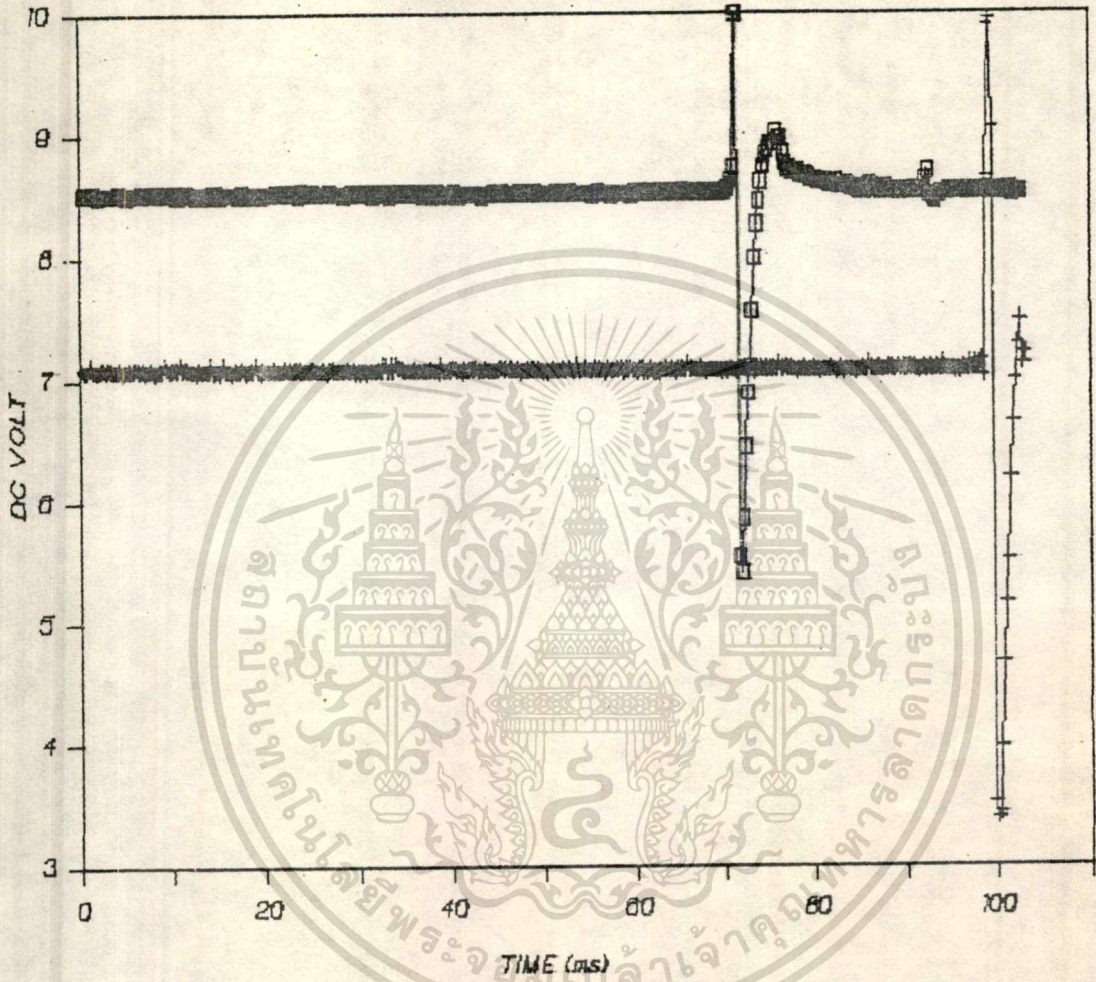
ตารางที่ ค.- 4 แสดงผลการยิงทดสอบปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1

นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	258.2
2	256.6
3	258.5
4	259.2
5	256.9
6	259.4
7	258.6
8	257.8
9	260.0
10	257.2
11	258.8
12	255.8
13	256.8
14	257.4
15	256.8
16	259.2
17	256.4
18	257.5
ความเร็วต้นเฉลี่ย	257.8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

.45 inch ; PISTOL AUTOMATIC M1911 A1

MUZZLE VELOCITY = 200 m/s



รูปที่ ก.- 8 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของปืนพก 86 แบบ เอ็ม 1911 เอ 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 5. เครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม. (Mortar:81 mm)

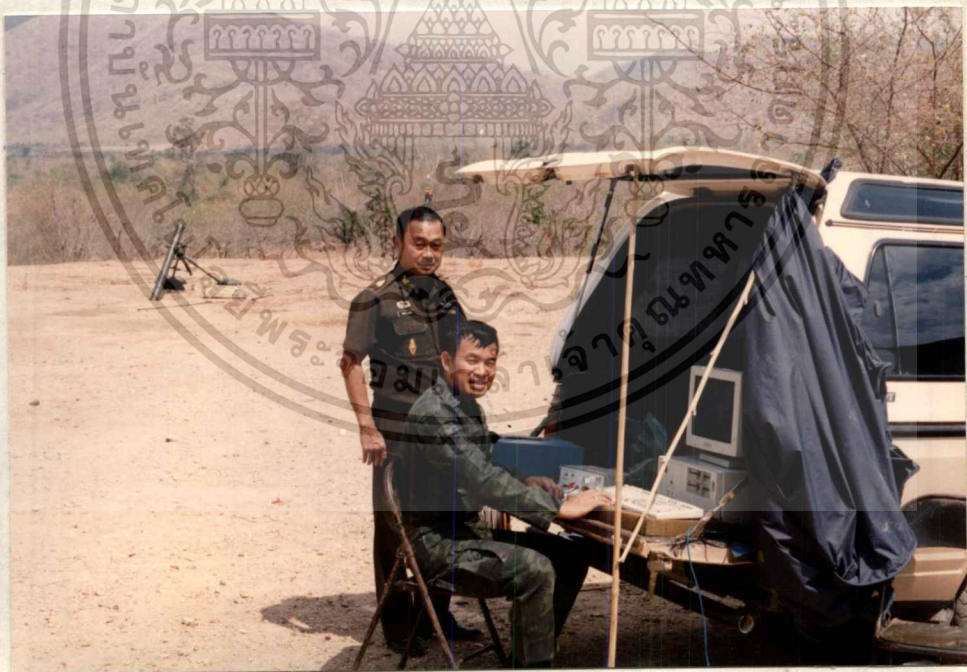
### 5.1 ค่ามาตรฐาน มีดังนี้

- ขนาดกระสุน		81 มม.
- ระยะยิงไกลสุด (กระสุนระเบิด เอ็ม 262) ส่วนบรรจุ 7	4,450	เมตร
- ระยะยิงใกล้สุด ส่วนบรรจุ 0	150	เมตร
- ความดันภายในรังเพลิงสูงสุด	665	Kp/Cm <sup>3</sup>
- ความเร็วต้น ณ ปากลำกล้อง	273 ± 3	เมตร/วินาที

5.2 ค่าเนินการยิงทดสอบ จำนวนทั้งสิ้น 30 นัด

สามารถวัดความเร็วต้นได้ จำนวน 24 นัด

เปอร์เซ็นต์ที่วัดได้ 80.00 %



รูปที่ ค.- 9 แสดงการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ ค.- 5 แสดงผลการบิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 81 มม.ส่วนบรรจุ 7

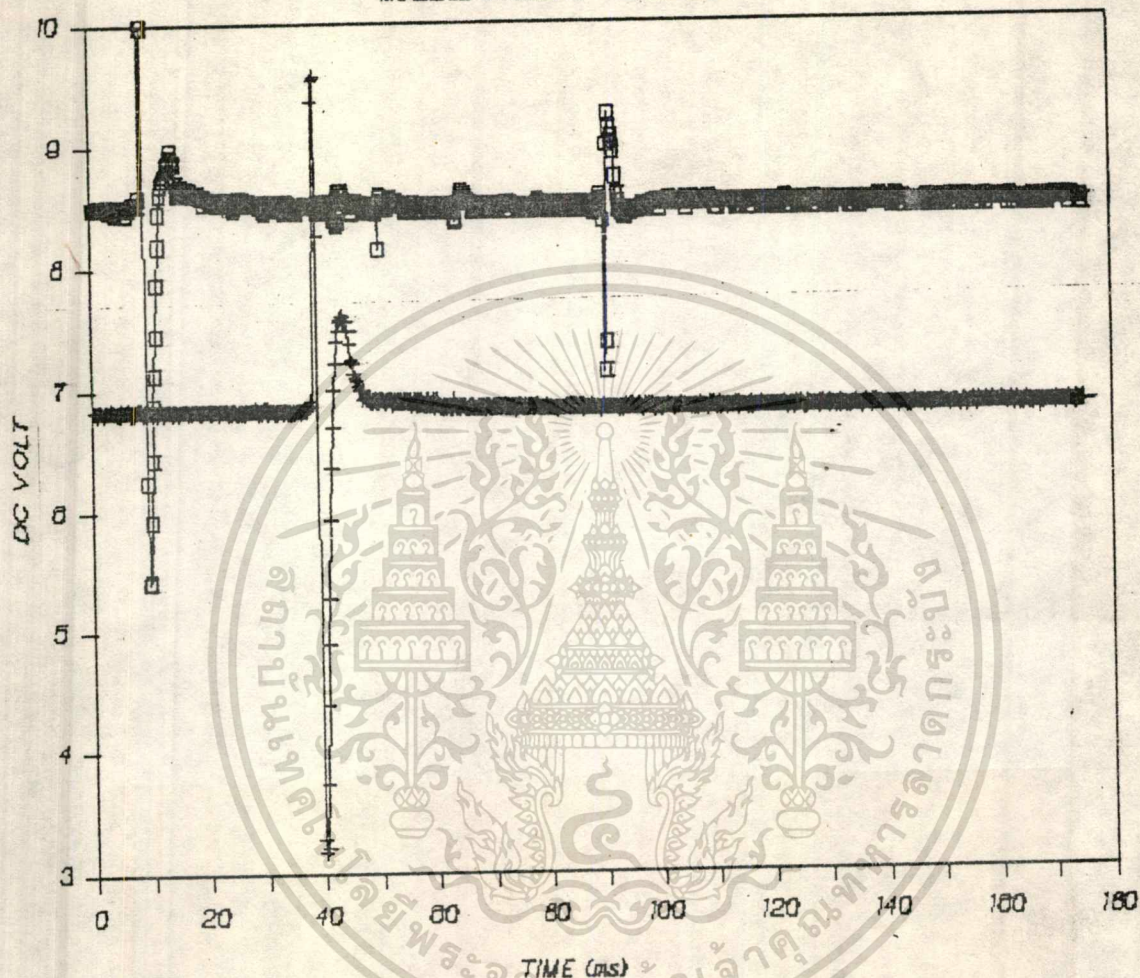
นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	268.8
2	269.5
3	270.2
4	269.8
5	271.9
6	268.8
7	272.6
8	269.8
9	269.9
10	272.2
11	269.8
12	270.8
13	269.4
14	268.4
15	269.8
16	271.2
17	270.6
18	269.5
ความเร็วต้นเฉลี่ย	270.2

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 81 mm. , MORTAR ; CHARGE 7

MUZZLE VELOCITY = 272.6 m/s



รูปที่ ค.- 10 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของลูกระเบิดยิงจากเครื่องยิงลูกระเบิด  
ขนาด 81 มม. ส่วนบรรจุ 7



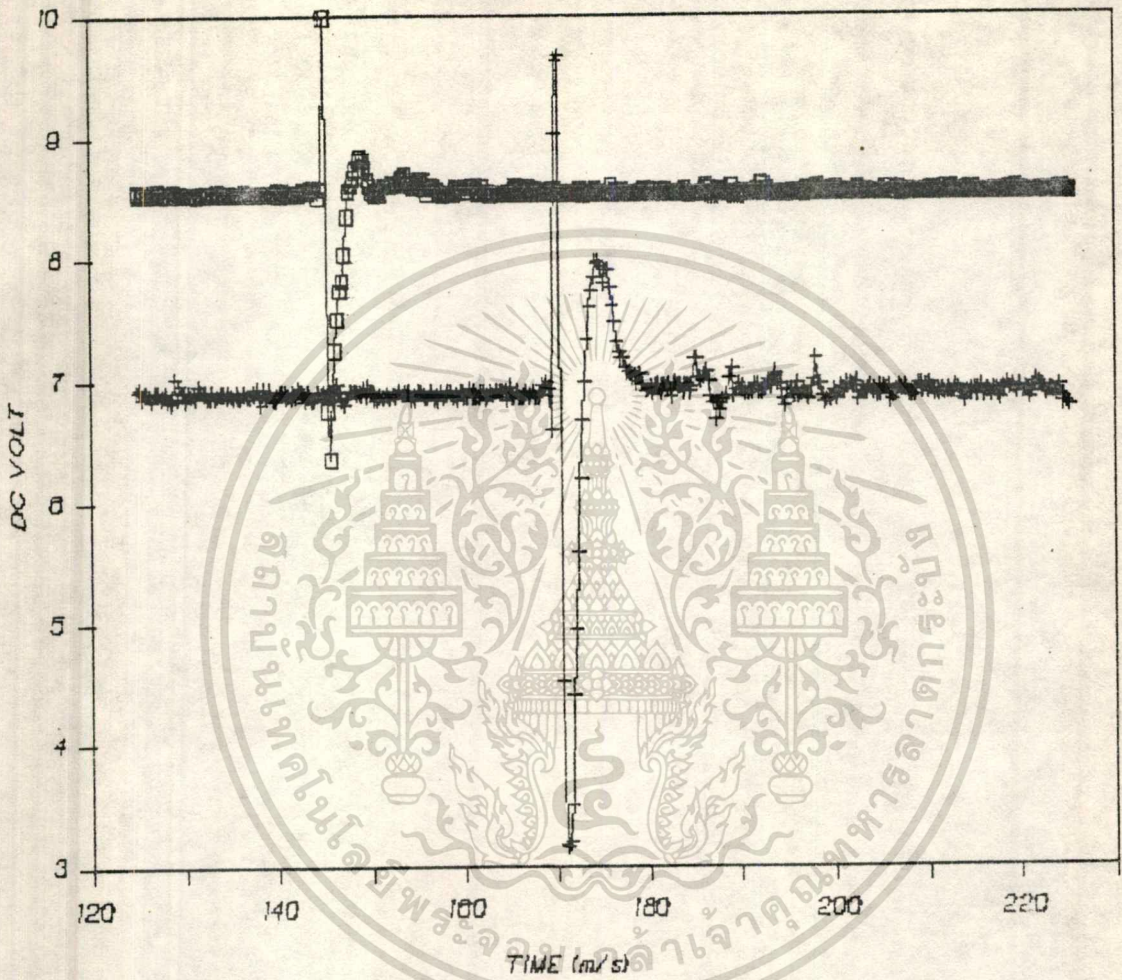
ตารางที่ ค.- 6 แสดงผลการยิงทดสอบเครื่องยิงลูกระเบิด ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9

นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	318.2
2	317.5
3	318.6
4	319.4
5	318.6
6	319.4
7	319.6
8	320.0
9	318.8
10	318.2
11	319.8
12	317.8
13	319.4
14	317.2
15	319.8
16	318.5
17	318.4
18	319.8
ความเร็วต้นเฉลี่ย	318.8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 120 mm, MORTAR ; CHARGE 9

MUZZLE VELOCITY = 320 m/s

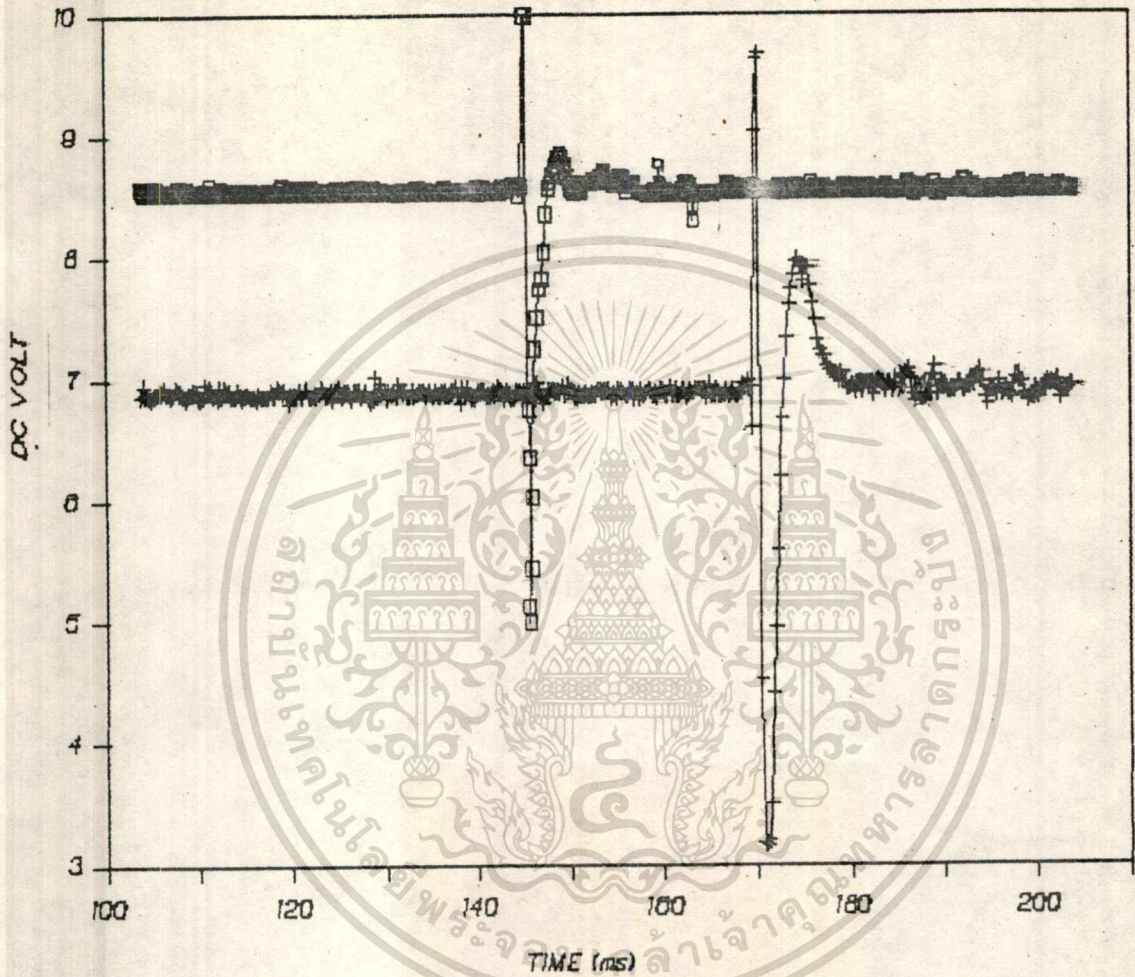


รูปที่ ค.- 12 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของลูกระเบิดยิงจากเครื่องยิงลูกระเบิด  
ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 9



## 120 mm. MORTAR ; CHARGE 6

MUZZLE VELOCITY = 209.2 m/s



รูปที่ ค.- 13 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของลูกระเบิดยิงจากเครื่องยิงลูกระเบิด  
ขนาด 120 มม. ส่วนบรรจุ 6

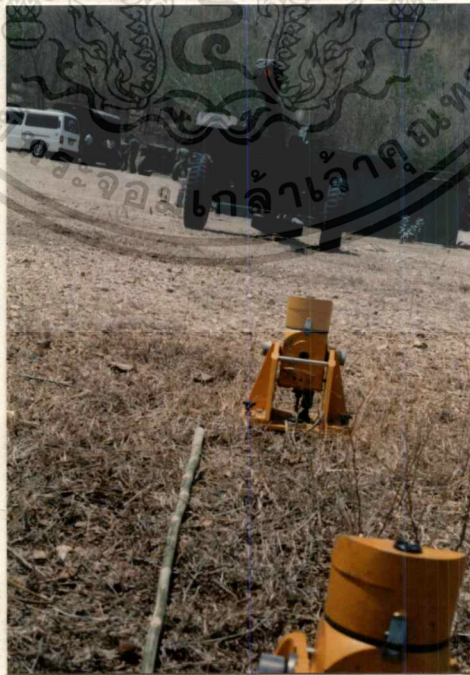
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

7. ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. (105 mm Howitzer)

7.1 ค่ามาตรฐาน (เมื่อยิงด้วยกระสุนระเบิด เอ็ม 1) มีดังนี้

- ขนาดกระสุน		105	มม
- ระยะยิงไกลสุด		100	เมตร
- ระยะยิงไกลสุด	ส่วนบรรจุ 7	11,270	เมตร
- ระยะยิงไกลสุด	ส่วนบรรจุ 5	8,370	เมตร
- ความเร็วต้น ณ ปากลำกล้อง	ส่วนบรรจุ 7	472.4	เมตร/วินาที
- ความเร็วต้น ณ ปากลำกล้อง	ส่วนบรรจุ 5	310.9	เมตร/วินาที
- ความดันภายในรังเพลิงสูงสุด	ส่วนบรรจุ 7	1,156	Kp/Cm <sup>3</sup>

7.2 ค่าเนินการยิงทดสอบในสนาม	ส่วนบรรจุ 7	20	นัด
	ส่วนบรรจุ 5	20	นัด
สามารถวัดความเร็วต้นได้	รวมจำนวน	36	นัด
เปอร์เซ็นต์ที่วัดได้		90.0	%



รูปที่ ก. 14 แสดงการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม.  
เอกสารนี้เป็นเอกสารลับของกองทัพบกไทย ห้ามเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ ค.- 8 แสดงผลการยิงทดสอบปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. บจ.5

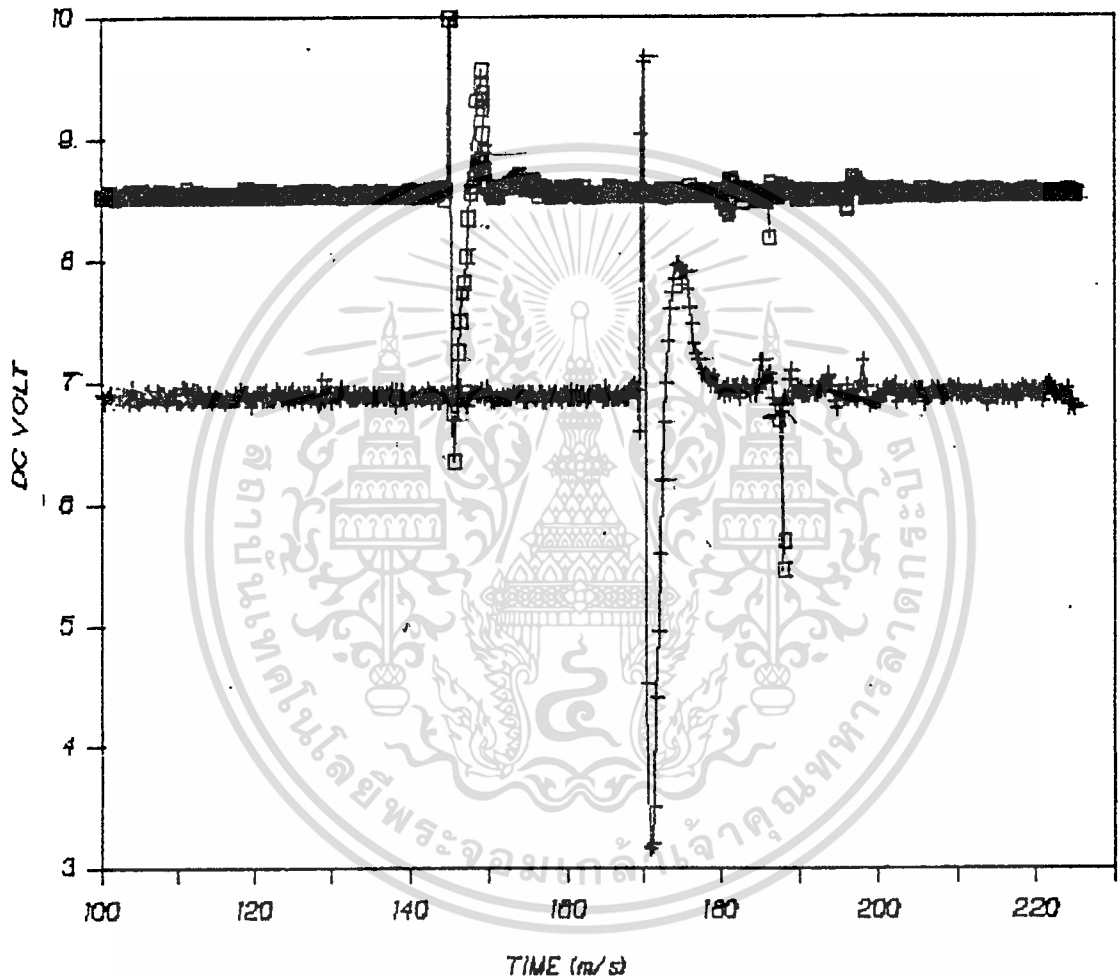
นัดที่	ค่าความเร็วต้นที่สามารถวัดได้ด้วยระบบเครื่องมือ ฯ ที่วิจัย (เมตร/วินาที)
1	310.2
2	309.8
3	309.5
4	308.8
5	309.9
6	308.4
7	308.8
8	310.2
9	309.2
10	309.6
11	310.8
12	313.0
13	309.4
14	309.5
15	310.8
16	307.6
17	309.5
18	310.0
ความเร็วต้นเฉลี่ย	309.7

เอกสารนี้เป็นเอกสารทสวงนไวสาหรบการใชงานเพอการศึกษาเท่านั้น ไมอนุญาตเนาไปไซประเยชนดานการค้า

ไมว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# 105 mm. M101 AT HOWITZERS ; CHARGE 5

MUZZLE VELOCITY = 310 m/s



รูปที่ ค.- 15 กราฟแสดงผลการวัดความเร็วต้นของกระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง  
ขนาด 105 มม. ส่วนบรรจุ 5

## ภาคผนวก ง.

## อาวุธทหารปืนใหญ่สนามประ เภทล่ากล้อง

อาวุธประเภทนี้ จะใช้ล่ากล้องเป็นเครื่องให้ระยะ ทิศทาง และการทรงตัวของกระสุนที่ใช้ ให้ไปสู่เป้าหมาย ได้แก่ ปืนใหญ่แบบต่าง ๆ ที่ใช้ยิงเพื่อการทำลาย ตัดรวมกำลัง หรือข่มขู่ข้าศึกด้วยการยิงเล็งจำลอง

การแบ่งประเภทของปืนใหญ่สนามระบบล่ากล้อง แบ่งออกเป็น

1. แบ่งตามแบบ แบ่งออกเป็น 2 แบบ ดังนี้

1.1 ปืนใหญ่กระสุนวิถีราบ มีลักษณะดังนี้

1.1.1 มีล่ากล้องค่อนข้างยาว คือยาวกว่า 30 เท่าของกว้าง

ปากล่ากล้อง

1.1.2 ทำการยิงด้วยมุมยิงเล็ก

1.1.3 มีความเร็ว ๗ ปากล่ากล้องสูง

1.2 ปืนใหญ่กระสุนวิถีโค้ง มีลักษณะดังนี้

1.2.1 มีล่ากล้องยาวปานกลาง คือ ระหว่าง 20 - 30 เท่าของกว้างปากล่ากล้อง

1.2.2 ทำการยิงด้วยมุมยิงค่อนข้างใหญ่

1.2.3 มีความเร็วต้น ๗ ปากล่ากล้องปานกลาง

หมายเหตุ ถ้าต้องการทราบว่า ล่ากล้องมีความยาวกี่เท่าของกว้างปากล่ากล้อง ให้เอาความยาวของล่ากล้อง หารด้วย ความกว้างปากล่ากล้อง

ตัวอย่าง อาวุธปืนใหญ่ ชนิดหนึ่ง มีล่ากล้องยาว 4.95 ม. มีความกว้างปากล่ากล้อง 165 มม. อาวุธชนิดดังกล่าว จะเป็นปืนใหญ่กระสุนวิถีราบ หรือเป็นปืนใหญ่กระสุนวิถีโค้ง

วิธีคำนวณ ก็คือ  $4,950 / 165 = 30$  เท่าของกว้างปากล่ากล้อง

ดังนั้น จึงเป็นปืนใหญ่กระสุนวิถีโค้ง

2. แบ่งตามขนาดกว้างปากลำกล้อง แบ่งออกเป็น

2.1 ปืนใหญ่เบา มีขนาดกว้างปากลำกล้อง 120 มม. ลงมา (120 มม. หรือต่ำกว่า)

2.2 ปืนใหญ่กลาง มีขนาดกว้างปากลำกล้อง 121 มม. ถึง 160 มม.

2.3 ปืนใหญ่หนัก มีขนาดกว้างปากลำกล้องตั้งแต่ 161 มม. ถึง 210 มม.

2.4 ปืนใหญ่หนักมาก มีขนาดกว้างปากลำกล้องใหญ่กว่า 210 มม. ขึ้นไป

3. แบ่งตามวิธีการขนส่ง ได้ 2 ประเภท

3.1 ประเภทลากจูง

3.2 ประเภทอัตรจร

อาวุธปืนใหญ่สนาม (Artillery cannon)

อาวุธปืนใหญ่สนามที่กองทัพไทยมีใช้อยู่ในปัจจุบัน ได้แก่

1. ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง 80 ขนาด 105 มม.
2. ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง 95 ขนาด 105 มม. เอ็ม 101 เอ 1
3. ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. เอ็ม 425
4. ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม. เอ็ม 618 เอ 2
5. ปืนใหญ่กลางกระสุนวิถีโค้ง 03 ขนาด 155 มม. เอ็ม 114 เอ 1
6. ปืนใหญ่กลางกระสุนวิถีโค้ง 25 ขนาด 155 มม. เอ็ม 198
7. ปืนใหญ่หนักกระสุนวิถีราบ 20 ขนาด 155 มม. เอ็ม 71

## ภาคผนวก จ.

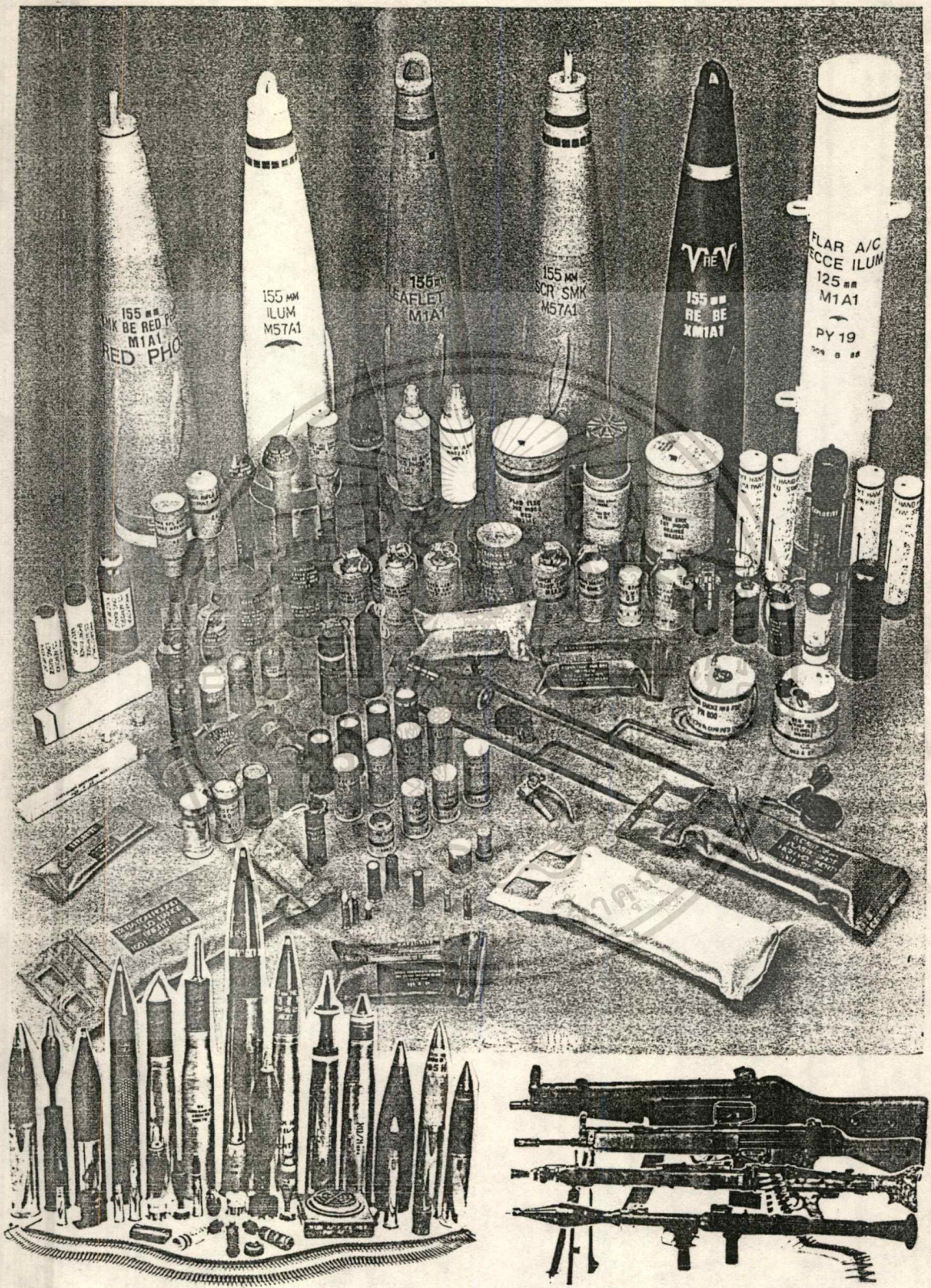
ตารางชนิดและประเภทของอาวุธที่เครื่องมือ ๓ สามารถทดสอบวัดความเร็วต้นได้

ตารางที่ จ.- 1 ชนิดและประเภทของอาวุธที่เครื่องมือ ๓ สามารถดำเนินการทดสอบวัดความเร็วต้นได้

ลำดับ	อาวุธ/กระสุน		
1	ปืนพก	ขนาด	.32 นิ้ว
2	ปืนพก	ขนาด	.357 นิ้ว
3	ปืนพก	ขนาด	.38 นิ้ว
4	ปืนพก	ขนาด	.45 นิ้ว
5	ปืนเล็กยาว แบบ 11	เอชเค.33	ขนาด 5.56 มม.
6	ปืนเล็กยาว เอ็ม 16		ขนาด 5.56 มม.
7	ปืนกลเบา เอ็ม 60		ขนาด 7.62 มม.
8	ปืนกล แบบ 93		ขนาด .50 นิ้ว
9	ปืนใหญ่ต่อสู้อากาศยาน		ขนาด 12.7 มม.
10	ปืนใหญ่ต่อสู้อากาศยาน	ขนาด	40 มม.
11	ปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง	ขนาด	105 มม. ธรรมดา/ต่อระยะ
12	ปืนใหญ่กลางกระสุนวิถีโค้ง	ขนาด	155 มม. ธรรมดา/ต่อระยะ
13	ปืนกล, ปืนใหญ่และซิปนาวุธ	ติดตั้งบนเรือรบ	ทุกขนาด/ทุกประเภท
14	ปืนกล, ปืนใหญ่และซิปนาวุธ	ติดตั้งบนยานยนต์หุ้มเกราะ	ทุกขนาด/ทุกประเภท
15	ปืนกล, ปืนใหญ่และซิปนาวุธ	ติดตั้งบนอากาศยานรบ	ทุกขนาด/ทุกประเภท

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ จ.- 1 แสดงอาวุธ และกระสุนแบบธรรมดา และกระสุนพิเศษ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ภาคผนวก จ.

## ค่าความเร็วต้นมาตรฐานของอาวุธและกระสุนแต่ละประเภท

## 1. กระสุนปืนเล็ก

ลำดับ	ชนิดอาวุธ	ขนาด	ค่าความเร็วต้นมาตรฐาน (เมตร/วินาที)
1	ปืนเล็กยาว แบบ 11	5.56 มม.	960.1
2	ปืนเล็กยาว เอ็ม 16	5.56 มม.	990.6
3	ปืนกลเบา เอ็ม 60	7.62 มม.	853
4	ปืนพก 86	.45 นิ้ว	262.1

## 2. ลูกกระเบิดยิงจากเครื่องยิงลูกกระเบิด ขนาด 60 มม.

ส่วนบรรจุ	ค่าความเร็วต้นมาตรฐาน (เมตร/วินาที)
0	66 ± 2
1	112 ± 2
2	147 ± 2
3	176 ± 2
4	199 ± 3

3. ลูกกระเบิดยิงจากเครื่องยิงลูกกระเบิด ขนาด 81 มม.

ส่วนบรรจุ	ค่าความเร็วต้นมาตรฐาน (เมตร/วินาที)
0	66 ± 2
1	92 ± 2
2	118 ± 2
3	159 ± 2
4	191 ± 2
5	220 ± 2
6	246 ± 2
7	273 ± 3

4. ลูกกระเบิดยิงจากเครื่องยิงลูกกระเบิด ขนาด 120 มม.

ส่วนบรรจุ	ค่าความเร็วต้นมาตรฐาน (เมตร/วินาที)
0	112 ± 3
2	177 ± 3
4	227 ± 3
6	269 ± 3
8	307 ± 3
9	322 ± 4

5. กระสุนปืนใหญ่เบากระสุนวิถีโค้ง ขนาด 105 มม.

ส่วนบรรจุ	ค่าความเร็วต้นมาตรฐาน (เมตร/วินาที)
1	198.1
2	216.4
3	237.7
4	266.7
5	310.9
6	376.4
7	472.4

6. กระสุนปืนใหญ่หนักกระสุนวิถีราบ 20 ขนาด 155 มม. เอ็ม 71

แบบดินส่งกระสุน	ส่วนบรรจุ	ค่าความเร็วต้นมาตรฐาน (เมตร/วินาที)
เอ็ม 1 เอ 2	3	290
เอ็ม 1 เอ 2	4	334
เอ็ม 1 เอ 2	5	390
เอ็ม 9 เอ 2	6	472
เอ็ม 9 เอ 2	7	562
เอ็ม 9 เอ 2	8	644
เอ็ม 9 เอ 2	9	713
พิเศษ	10	826

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ประวัติผู้เขียน

1. ยศ ชื่อ พ.ท.เจนบุทท จอมพุทธางกูร หมายเลขประจำตัว 1162100844
2. ตำแหน่ง หัวหน้าแผนกแผนแบบ กวอ.ศอว.ทบ.
3. เหล่า ทหารปืนใหญ่
4. วัน เดือน ปีเกิด วันที่ 13 เมษายน พ.ศ. 2492 อายุ 45 ปี
5. สถานที่เกิด จังหวัดนครราชสีมา
6. คุณวุฒิการศึกษา
  - 6.1 ปริญญาการศึกษามัธยมศึกษา (วิทยาศาสตร์และคณิตศาสตร์)  
วิทยาลัยวิชาการศึกษา พิษณุโลก พ.ศ. 2516
  - 6.2 ประกาศนียบัตรชั้นสูง สาขาวิชานิวเคลียร์เทคโนโลยี  
คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย พ.ศ. 2523
7. อัตรารับเงินเดือน ระดับ น. 3 ชั้น 7 เงิน 13,340. บาท
8. กำเนิด (ราชการทหาร) นนร.(พ.) รุ่นที่ 8
9. การรับราชการ
  - 9.1 ผู้ตรวจการณหน้า ป.พัน.3 ป.3 ชกท.1189 พ.ศ.2518
  - 9.2 ผู้บังคับหมวดสื่อสาร ๑ ป.พัน.3 ป.3 ชกท.0200 พ.ศ.2521
  - 9.3 นายทหารฝ่ายการสื่อสาร ป.พัน.3 ป.3 ชกท.0200 พ.ศ.2522
  - 9.4 ประจำแผนกแผน กองพุทธการและการข่าว ศป. ชกท.1193 พ.ศ.2524
  - 9.5 ประจำแผนกแผน กองพุทธการและการข่าว ศป. ชกท.2162 พ.ศ.2525
  - 9.6 ประจำแผนกแผนและโครงการ รง.กสย. ศอว.ทบ. ชกท.2162 พ.ศ.2527
  - 9.7 ประจำแผนกแผนและโครงการ รง.กสย. ศอว.ทบ. ชกท.7421 พ.ศ.2528
  - 9.8 ประจำแผนกวิจัยและพัฒนา กวอ.ศอว.ทบ. ชกท.2167 พ.ศ.2533
  - 9.9 ประจำ ยศ.ทบ. ชกท.0006 พ.ศ.2534
  - 9.10 หัวหน้าแผนกแผนแบบ กวอ.ศอว.ทบ. ชกท.2167 พ.ศ.2536

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 10. การปฏิบัติงานราชการพิเศษ

- 10.1 ผู้ตรวจการณ้หน้า ป.พัน.3 ร้อย.3 หนองแคน อ.นาแก สกลนคร พ.ศ.2518
- 10.2 ผู้ตรวจการณ้หน้า ป.พัน.3 ร้อย.1 กุพาน้อย อ.นาแก สกลนคร พ.ศ.2519
- 10.3 นายทหารลาดตระเวนแผนที่ ป.พัน.3 ร้อย.3 อ.กาบเชิง สุรินทร์ พ.ศ.2521
- 10.4 ผบ.ร้อย.ป. ป.พัน.102 ป.2 หนองกุง อ.วัฒนานคร ปราจีนบุรี พ.ศ.2525
- 10.5 ผช.ผอ.3 ป.พัน.102 ป.2 หนองกุง อ.วัฒนานคร ปราจีนบุรี พ.ศ.2525

## 11. การศึกษาในสถาบันทหาร

- 11.1 นักเรียนนายร้อยพิเศษ รุ่นที่ 8 รร.จปร. 1 ก.พ. 17
- 11.2 ผู้บังคับหมวดทหารปืนใหญ่ รร.ป.ศป. 19 ก.ย. 17
- 11.3 จู่โจม รุ่นที่ 42 รร.สงครามพิเศษ ศสพ. 1 ธ.ค. 17
- 11.4 โคดรัม รุ่นที่ 91 รร.สงครามพิเศษ ศสพ. 7 ม.ค. 18
- 11.5 นายทหารสื่อสาร ป. รุ่นที่ 8 รร.ป.ศป. 15 ส.ค. 18
- 11.6 ชั้นนายร้อย ป.รุ่นที่ 15 รร.ป.ศป. 19 ก.ย. 21
- 11.7 การเมือง (เร่งรัด) รุ่นที่ 69 บก.ทท.2 สน. 9 พ.ย. 21
- 11.8 ชั้นนายพัน ป.รุ่นที่ 25 รร.ป.ศป. 14 ก.ย. 25

## 12. การฝึก/ศึกษา ต่างประเทศ

- 12.1 ฝึก/อบรม การใช้อุปกรณ์ตรวจจับปืนวิถีของกระสุนปืนใหญ่ และลูกระเบิดยิงด้วย ไลท์เกจ ณ บริษัท เอ.วี.แอล. กร๊าซ ประเทศออสเตรเลีย พ.ศ. 2526
- 12.2 ฝึก/อบรม การใช้อุปกรณ์ตรวจจับปืนวิถีของกระสุนปืนใหญ่ และลูกระเบิดยิงด้วย ดอปเพลอร์เรดาร์ ณ บริษัท เทอร์มาอิเล็กทรอนิกส์ ประเทศเดนมาร์ค พ.ศ. 2526

## 13. เหรียญตราพิเศษ

- 13.1 เหรียญพิทักษ์เสรีชน ชั้นที่ 2 ประเภทที่ 2 20 มี.ค. 21
- 13.2 เหรียญเบญจมาภรณ์ช้างเผือก 5 ธ.ค. 23
- 13.3 เหรียญตริตาภรณ์มงกุฎไทย 5 ธ.ค. 29
- 13.4 เหรียญจักรมาลา 5 ธ.ค. 33

#### 14. ความสามารถพิเศษ

- 14.1 ผู้กำกับลูกเสือสำรอง ชั้น วุศแบดจ์ พ.ศ. 2511
- 14.2 ผู้กำกับลูกเสือสามัญรุ่นใหญ่ ชั้น วุศแบดจ์ พ.ศ. 2514
- 14.3 ผู้ควบคุมทีม กีฬาฟุตบอล ป.พัน.3 ป.3 พ.ศ. 2520 - 2523
- 14.4 ผู้ควบคุมทีม กีฬาวอลเลย์บอล ป.3 (ชนะเลิศกีฬาภายใน ทภ.2) พ.ศ. 2523
- 14.5 ผู้ควบคุมทีม กีฬาจักรยาน กลุ่มพลโยธิน (แข่งขันกีฬา ทบ.) พ.ศ. 2529
- 14.6 ฝึกอบรม Fibre optic technology จาก สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า  
เจ้าคุณทหารลาดกระบัง & City university school of engineering  
England. พ.ศ. 2535
- 14.7 ฝึกอบรม Autocad ชั้นกลาง จากสถาบันพัฒนาอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและ  
โลหะการ กระทรวงอุตสาหกรรม พ.ศ. 2537