

การออกแบบและพัฒนาระบบออนไลน์

A Design and Development of Online Network



๑16258

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

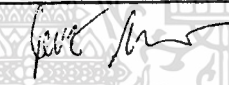
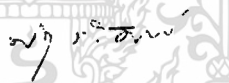


แบบฟอร์มการให้คะแนนการสอบวิทยานิพนธ์

สำหรับนักศึกษาปริญญาโท

ชื่อนักศึกษา นาย วุฒิชัย รุจิระประภา

หัวข้อวิทยานิพนธ์ การออกแบบและพัฒนาระบบออนไลน์

A Design and Development of Online Network

ชื่ออาจารย์ผู้สอบสัมภาษณ์	ลายเซ็น	ผลการสอบ
รศ.ดร.ไพรัช รัชชพงค์		ผ่าน
ผศ.ดร.ปรงจันทร์ วงศ์วิเศษ		ผ่าน
รศ. เดือน สินธุพันธ์ประทุม		ผ่าน
รศ. ชม กิมปาน		ผ่าน

วัน-เดือน-ปีที่สอบ ..... เวลา .....

หัวข้อวิทยานิพนธ์      การออกแบบและพัฒนาระบบออนไลน์ NEC ACOS-4  
โดย                            นาย วุฒิชัย รุจิระประภา  
อาจารย์ที่ปรึกษา        รศ.ดร. ไพรัช ธีชัยพงษ์  
ระดับการศึกษา         ปริญญาโท สาขาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์  
ภาควิชา                    คอมพิวเตอร์  
ปีการศึกษา                2525

บทคัดย่อ

วิทยานิพนธ์นี้ เลื่อนการออกแบบและพัฒนาระบบออนไลน์ NEC ACOS-4 ของระบบคอมพิวเตอร์ NEC 300 ติดตั้งที่ สำนักวิจัยและบริการคอมพิวเตอร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า วิทยาเขต เจ้าคุณทหาร-ลาดกระบัง เนื้อหาได้เน้นถึงความรู้ทางด้านระบบออนไลน์ของ NEC , ศึกษาการติดต่อแลกเปลี่ยนข่าวสารซึ่งควบคุมโดย ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล , การสร้างซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล ให้เข้ากับ หน่วยงานคอมพิวเตอร์ที่ใช้ พร้อมทั้งเสนอวิธีการสร้างโปรแกรมออนไลน์และตัวอย่างของระบบบริการ ยืม-รับคืนหนังสือห้องสมุดทางออนไลน์

Thesis Title                    A Design and Development of  
    Online Network

BY                                    Mr. Wuttichai Rujeraprapa

Supervisors                    Ass. Prof. Dr. Pairash Thajchayapong

Level of Study                Master of Engineering(Computer)

Department                    Computer

Academic year                1982

ABSTRACT

This thesis presents a design and development of NEC ACOS-4 online network to be used with NEC SYSTEM 300 at King Mongkut's Institute of Technology , Chackhuntaaharn Ladkrabang Campus. The design and development of NEC ACOS-4 Online Network concerns features of the ACOS-4 Online System , Message Control application, creation of an Application Program. Borrow system is shown as an application of the Online System

### กิตติกรรมประกาศ

ขอขอบคุณท่านอาจารย์ ดร. ไพรัช ชัยพงษ์ ซึ่งเป็นอาจารย์ที่ปรึกษาได้กรุณา  
ให้คำแนะนำจนวิทยานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จได้ด้วยดี ขอขอบคุณหน่วยงาน JICA ( Japan  
International Cooperation Agency ) โดยเฉพาะอย่างยิ่ง Mr. Y. KAKU ที่กรุณา  
ให้ความสนับสนุนงานวิจัยนี้ และขอขอบคุณเจ้าหน้าที่ฝ่ายออกแบบและพัฒนาระบบงาน คอมพิวเตอร์-  
เตอร์ สำนักวิจัยและบริการคอมพิวเตอร์ที่ให้ความร่วมมืออย่างดี  
พร้อมกันนี้ขอขอบคุณ คุณ ชุศรี คุ่มลำไภย ที่ได้ช่วยงานพิมพ์ต้นฉบับวิทยานิพนธ์นี้  
จนสำเร็จได้ด้วยดี



## สารบัญ

หน้า

บทคัดย่อ	I
Abstract	II
กิตติกรรมประกาศ	III
สารบัญ	IV
<u>บทที่ 1</u> บทนำ	1
<u>บทที่ 2</u> ระบบออนไลน์	2
2.1 บทนำ	2
2.2 โครงสร้างทั่วไป (System Outline)	4
<u>บทที่ 3</u> อุปกรณ์ที่ช่วยในการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล	6
3.1 บทนำ	6
3.2 สายส่ง (Communication Lines)	8
3.3 วิธีการติดต่อข่าวสาร (Communication Methods)	9
3.4 คุณลักษณะของความเร็วสายส่ง	15
3.5 โมเด็ม (Modem)	16
3.6 เทอมินัล (Terminals)	17
<u>บทที่ 4</u> ระบบออนไลน์ของ ACOS-4	19
4.1 บทนำ	19
4.2 อุปกรณ์ทางด้านฮาร์ดแวร์สำหรับการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล	21
4.3 หน่วยของข่ายงานคอมพิวเตอร์ (Network Units)	24
4.4- ตัวอย่างระบบออนไลน์ของ ACOS-4	26

<b>บทที่ 5</b>	<b>ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล (Message Control)</b>	<b>30</b>
5.1	บทนำ	30
5.2	ลักษณะโดยทั่วไปของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล	31
5.3	ชนิดของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล (Type of Message Control)	33
5.4	หน้าที่ของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล	34
<b>บทที่ 6</b>	<b>การติดต่อข่าวสารด้วยซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล</b>	<b>44</b>
6.1	บทนำ	44
6.2	โครงสร้างทางซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล	45
6.3	ความสัมพันธ์ของซอฟต์แวร์ควบคุมฯ กับโปรแกรมออนไลน์	46
6.4	รายละเอียดของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล	47
6.5	ระบบการส่งผ่านข้อมูลในระบบออนไลน์	52
<b>บทที่ 7</b>	<b>การสร้างซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล ให้เข้ากับข่ายงานคอมพิวเตอร์</b>	<b>55</b>
7.1	บทนำ	55
7.2	วิธีสร้างซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล	56
7.3	รูปแบบชุดของคำสั่งควบคุมฯ	65
7.4	ตัวอย่างชุดของคำสั่งควบคุมฯ	66
<b>บทที่ 8</b>	<b>วิธีสร้างโปรแกรมออนไลน์</b>	<b>69</b>
8.1	บทนำ	69
8.2	การสร้างโปรแกรมออนไลน์	70
8.3	ตารางเปรียบเทียบคำสั่งติดต่อแบบออนไลน์กับแบบแบทช์	82

<b>บทที่ 9</b>	<b>การพัฒนาาระบบออนไลน์กับระบบงานห้องสมุด</b>	<b>83</b>
9.1	บทนำ	83
9.2	เพิ่มข้อมูลที่เกี่ยวข้อง	83
9.3	การพัฒนาาระบบฯ	88
9.4	การเตรียมโปรแกรมและจัดชุดคำสั่งควบคุมฯ	97
9.5	การใช้งานระบบบริการยืม-รับคืนทางออนไลน์	101
<b>บทที่ 10</b>	<b>บทสรุปและวิจารณ์</b>	<b>103</b>
ภาคผนวก	ก	104
ภาคผนวก	ข	105
ภาคผนวก	ค	106
ภาคผนวก	ง	107
ภาคผนวก	จ	109
ภาคผนวก	ฉ	110
ภาคผนวก	ช	111
ภาคผนวก	ซ	112
หนังสืออ้างอิง		115

## บทที่ 1

### บทนำ

แนวโน้มทางการนำคอมพิวเตอร์มาประยุกต์ใช้ในงานด้านต่าง ๆ ที่เกี่ยวข้องกับสังคมและชีวิตของมวลมนุษย์ทั้งทางตรงและทางอ้อม มีทำทีในทางเพิ่มขึ้นในแต่ละปี ในแทบทุกประเทศในโลก โดยเฉพาะอย่างยิ่งในด้านการติดต่อสื่อสารข้อมูล ภายในและระหว่างประเทศ เพื่อจุดมุ่งหมายทางด้านความสะดวกรวดเร็ว และทันเหตุการณ์กับข่าวสารที่เกิดขึ้น ระบบออนไลน์คอมพิวเตอร์หรือที่เรียกสั้น ๆ ว่า "ระบบออนไลน์" ได้ถูกพัฒนาเพื่อสนองกับความต้องการดังกล่าว สำหรับในปัจจุบันระบบออนไลน์นั้นเป็นสิ่งจำเป็นต่อการทำงานที่นอกจากจะมีการประมวลผล กับระบบงานและข้อมูล เข้า-ออก ประเภทต่าง ๆ แล้ว ยังสามารถส่งรายงานหรือผลลัพธ์คำตอบไปยังแหล่งต้นกำเนิดข้อมูล หรือ ไปยังสถานที่แห่งใดตามแต่จะกำหนดขึ้น ได้ในเวลาอันรวดเร็วและมีประสิทธิภาพ

ประโยชน์ที่ได้รับโดยทั่วไปสำหรับการใช้งาน ระบบออนไลน์ สามารถสรุปออก เป็นข้อ ๆ ได้ดังนี้

- ทางด้านเวลา ระบบออนไลน์สามารถติดต่อและส่งข่าวสารผลลัพธ์คำตอบได้ในเวลาอันสั้น ซึ่งทั้งนี้ในระบบออนไลน์ได้ถูกพัฒนาควบคู่ไปกับความก้าวหน้าทางเทคโนโลยีในด้านการติดต่อสื่อสารด้วยวิธีการต่าง ๆ ทางด้านโทรคมนาคม
- ความแม่นยำ จากความก้าวหน้าทางเทคโนโลยีด้านโทรคมนาคมและการพัฒนาระบบออนไลน์ให้มีประสิทธิภาพที่สูงขึ้น และการใช้งานที่ไม่ยุ่งยาก นับ เป็นสิ่งที่อำนวยความสะดวกต่อผู้ใช้งานอย่างแท้จริง

## บทที่ 2

### ระบบออนไลน์

#### 2.1 บทนำ

J.Martin ได้ให้คำนิยามของความหมายของระบบออนไลน์ว่า " เป็นระบบงานที่ส่งข้อมูลเข้า จากแหล่งกำเนิดด้วยวิธีการป้อนข้อมูลโดยตรงสู่คอมพิวเตอร์ เพื่อประมวลผลพร้อมทั้งผลลัพธ์หรือข้อมูลออกถูกส่งตรงไปยังแหล่งที่ถูกกำหนดขึ้น" ในระบบงานประมวลผลทางข้อมูลสามารถแยกวิธีการอย่างกว้าง ๆ ได้ 2 ประเภทคือ ระบบออนไลน์ (Online System) ระบบออฟไลน์ (Offline System )

JIS หรือ Japanese Industry Standard ได้กำหนดนิยามอย่างกว้าง ๆ เพื่อแยกความหมายของวิธีการประมวลผลทั้ง 2 ประเภท กล่าวคือ

" ถึงแม้ ใน ระบบออนไลน์และระบบออฟไลน์จะแตกต่างกันทางด้านวิธีการเคลื่อนย้ายข้อมูลที่ศูนย์กลางเพื่อประมวลผลแล้ว มีข้อที่พึงพิจารณาถึงทั้ง 2 ระบบคือ

1. ระหว่างที่มีการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล สำหรับ ในระบบออนไลน์จะไม่มี การใช้วิธีการใดที่เกิดขึ้นจากมนุษย์เป็นผู้กระทำ (Manual)
2. ในระบบออนไลน์ การควบคุมทางด้าน การติดต่อข้อมูลต่าง ๆ ในระบบนั้น ๆ อยู่ภายใต้การทำงานของคอมพิวเตอร์ทั้งหมด "

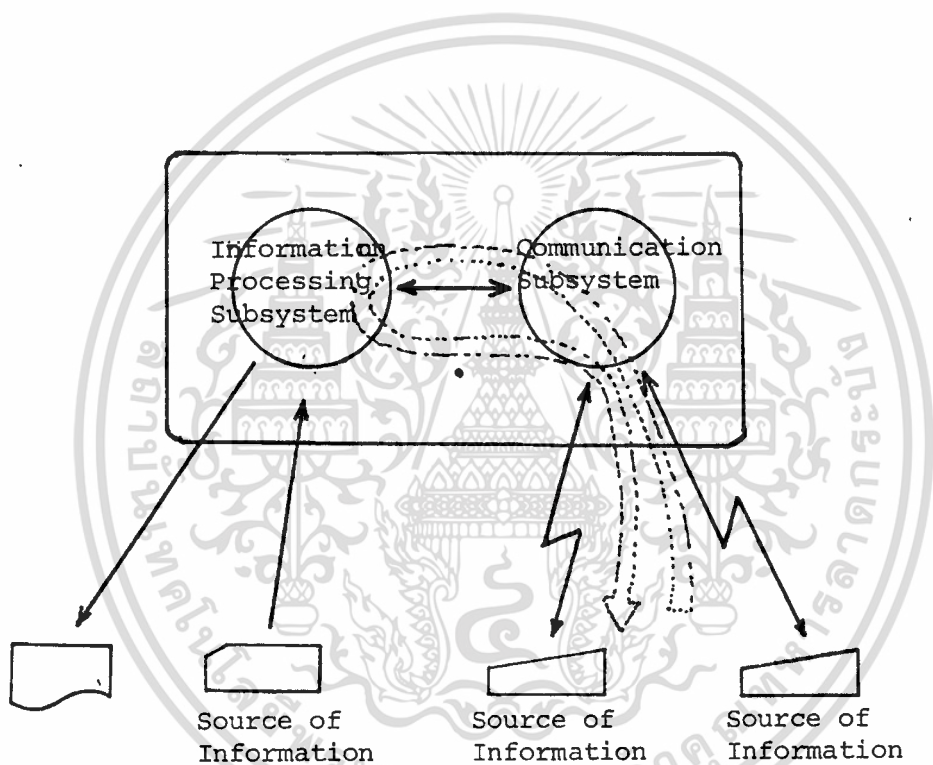
ตารางเปรียบเทียบความแตกต่างของระบบออนไลน์และระบบออฟไลน์

รายละเอียด	ระบบออนไลน์	ระบบออฟไลน์
ข้อมูลเข้า/ออก	เป็นลักษณะสุ่ม	เป็นลักษณะต่อเนื่อง
ระบบการทำงาน	แปล, ถอดรหัสการรับส่งข้อมูล ที่ติดต่อ, ตรวจสอบเช็ครายละเอียด ข้อผิดพลาดด้านการรับ/ส่ง	มีการควบคุมหน่วยของงาน, การจัด เรียงลำดับงานที่ป้อน (Scheduling Control)
ซอฟต์แวร์ใช้งาน	การเตรียมโปรแกรมมีความ ยุ่งยากเพราะต้องคำนึงถึง องค์ประกอบต่าง ๆ	สามารถจัดเตรียมโปรแกรมได้ใน เวลาอันรวดเร็ว
อุปกรณ์ติดต่อที่ ใช้งาน	ติดต่อด้วยเทอมินัลประเภท ต่าง ๆ	ติดต่อผ่านทางจอภาพคอมพิวเตอร์ ของระบบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



2.2.2 ระบบติดต่อข้อมูล (Communication Sybssystem) ทำหน้าที่รวบรวมข่าวสารทางข้อมูลจากเทอมินัล เพื่อนำไปประมวลผลด้วยหน่วยประมวลผลกลาง และส่งผลลัพธ์ที่ได้ไปยัง เทอมินัลที่ต้องการ



รูปที่ 2.1 แสดงถึงโครงสร้างของระบบออนไลน์ (Online System) และการเชื่อมโยงส่วนต่างๆเข้ากับระบบ

### บทที่ 3

## อุปกรณ์ที่ช่วยในการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล

### 3.1 บทนำ

อุปกรณ์ทางด้าน การติดต่อที่ใช้ในระบบออนไลน์พอจะแบ่งออกเป็นกลุ่มที่มีความสัมพันธ์กัน

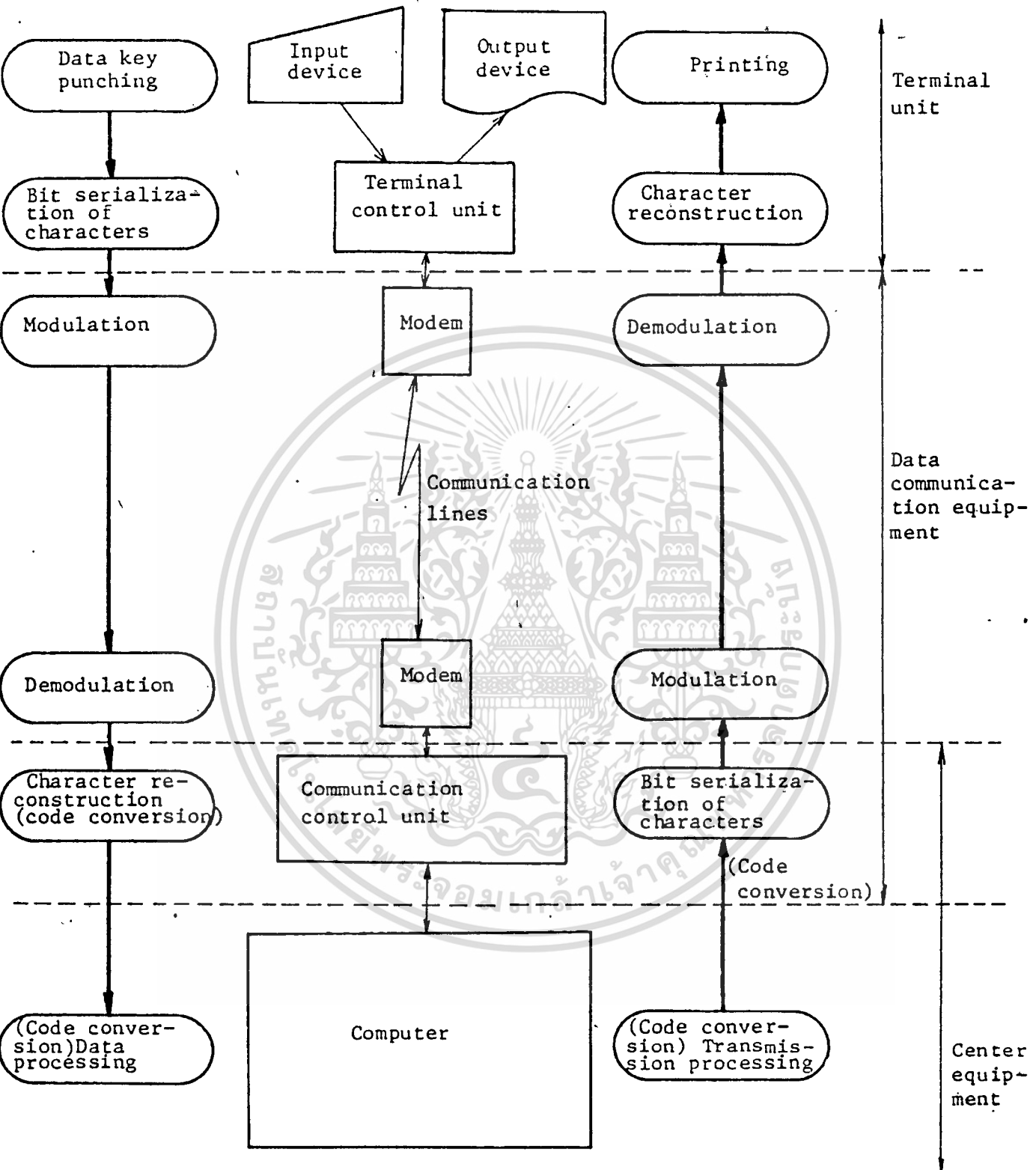
ได้ทั้งหมด 2 กลุ่ม คือ

- ระหว่างอุปกรณ์ช่วยการติดต่อและสายส่ง
- ระหว่างคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลางกับส่วนควบคุมการติดต่อข่าวสาร



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปแสดงความสัมพันธ์ของอุปกรณ์ที่ช่วยในการติดต่อ

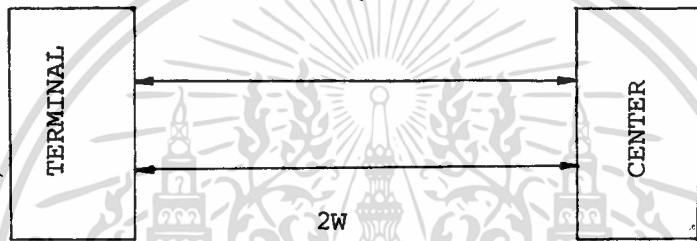
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไปว่ากรณีใดงั้นสืบ ลึกทั้งห้าเรีให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.2 สายส่ง (Communication Lines)

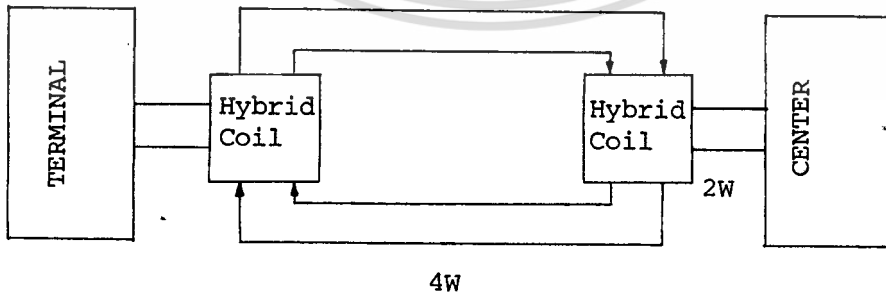
สายส่งที่ใช้งานอยู่ในปัจจุบันสามารถแบ่งแยกออกได้เป็น 2 ระบบ:

3.2.1 ระบบ 2 สาย (2-wire System) ระบบนี้การรับ/ส่ง ข้อมูลอาศัยสายส่งเพียง 1 คู่สายเท่านั้น ข้อมูลรับ/ส่ง ถูกแยกออกตามความถี่โดยใช้ความถี่สูงในการส่ง และความถี่ต่ำในการรับ ดังรูปที่ 3.2.1 (ก)



รูปที่ 3.2.1(ก) ระบบ 2 สาย ( 2-Wire System)

ในกรณีที่ต้องการติดต่อระหว่างเทอมินัล และคอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง มีระยะทางห่างมาก ๆ สัญญาณที่ติดต่อย่อมลดลงไปด้วย การขยายสัญญาณดังกล่าวก็โดยการแยกคู่สายในการรับและส่งออกจากกัน ดังรูปที่ 3.2.1 (ข)



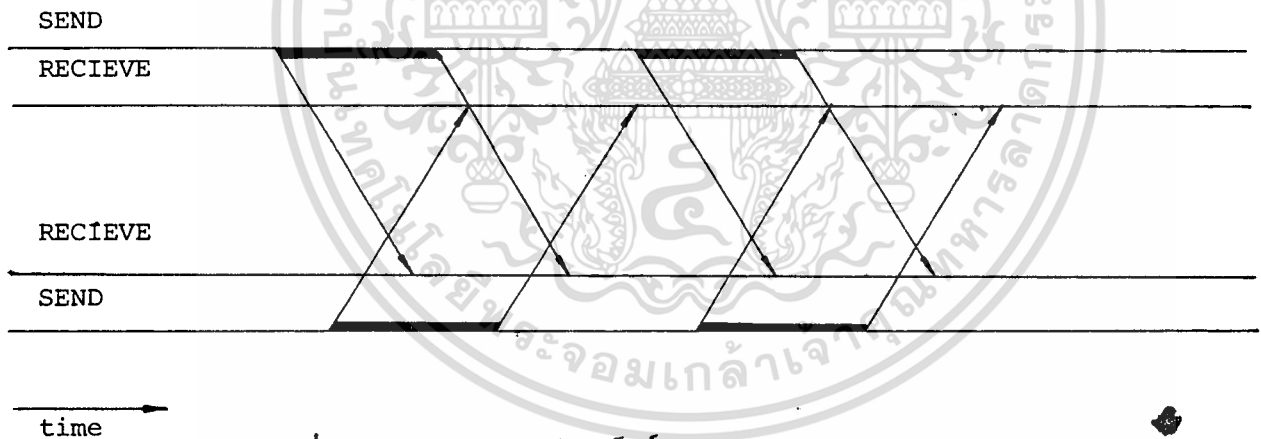
รูปที่ 3.2.1(ข) การขยายสัญญาณในระบบ 2 สาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูป ในช่วงเวลาหนึ่ง ๆ จะมีการส่ง (Send) ข้อมูลผ่านทางสายส่งจาก เทอมินัลไปยังศูนย์กลาง ในเวลาถัดมา เทอมินัลจะได้รับ (Recieve) ข้อมูลที่มาจากศูนย์กลาง จะเห็นได้ว่าวิธีรับ/ส่ง เกิดขึ้นในเวลาที่แตกต่างกัน

การติดต่อข่าวสารในลักษณะดังกล่าว สามารถเรียกอีกชื่อหนึ่งว่า "การส่งแบบทิศทางใดทิศทางหนึ่ง" (Either-way Transmission) ซึ่งเป็นการติดต่อที่ใช้ในระบบ 2 สาย

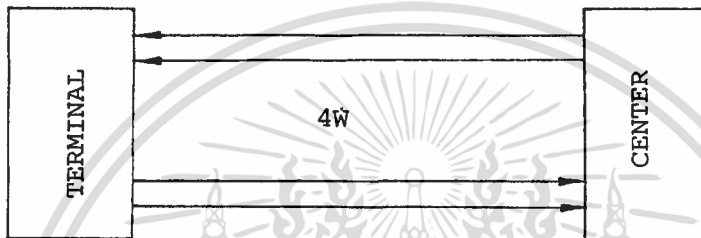
3.3.2 วิธีการของระบบฟูลดูเพล็กซ์ (Full-duplex System) เป็นระบบที่ เทอมินัลและคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลางสามารถรับ/ส่งข่าวสารได้ในเวลาเดียวกันดังรูป 3.3.2



รูปที่ 3.3.2 ระบบฟูลดูเพล็กซ์ ( Full-duplex System )

จากรูป ในเวลาหนึ่ง ๆ ทั้งทางเทอมินัลและศูนย์กลางสามารถรับและ/หรือส่ง ข้อมูลผ่านทางสายส่งได้พร้อม ๆ กัน ด้วยวิธีการนี้ทำให้สามารถลดเวลาในการสับเปลี่ยนการรับ/ส่ง ระหว่างเทอมินัลกับคอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง เป็นการเพิ่มประสิทธิภาพแก่ระบบ ซึ่งสามารถเรียกวิธีการนี้ได้ชื่ออีกชื่อว่า "การส่งแบบ 2 ทิศทาง" (Both-way Transmission)

3.2.2 ระบบ 4 สาย (4-wire System) เป็นการติดต่อระหว่างเทอร์มินัล กับ คอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง ด้วยการรับ/ส่ง แบบแยกอิสระแต่ละคู่สาย วิธีการนี้สามารถมีความเร็ว ในการส่งมากกว่า 200 bit/sec ซึ่งชนิดระบบ 2 สายทำไม่ได้ ดังรูปที่ 2,2,1 (ค)



รูปที่ 3.2.2(ค) ระบบ 4 สาย ( Four Wire system )

### 3.3 วิธีการติดต่อข่าวสาร (Communication Methods)

ในการใช้สายส่งสำหรับการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล หากพิจารณาตามทิศทางของการส่งข้อมูลภายในสายแล้วสามารถแบ่งวิธีการติดต่อออกได้เป็น 3 วิธีด้วยกัน

3.3.1 วิธีการของระบบฮาล์ฟดูเพล็กซ์ (Half-Duplex System) เป็นวิธีการติดต่อรับ/ส่งข้อมูลที่เกิดขึ้นต่างเวลากัน ดังรูป 3.3.1

SEND

RECIEVE

SEND

time

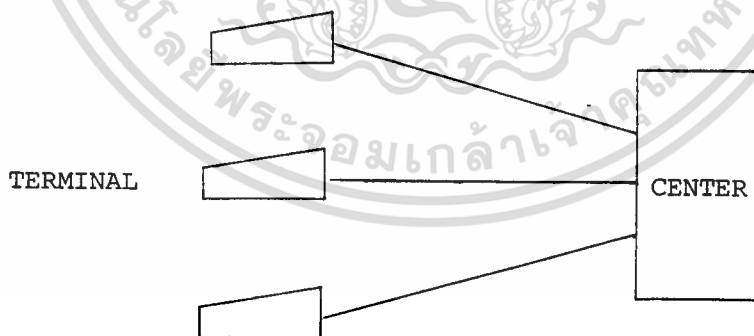
รูปที่ 3.3.1 ระบบฮาล์ฟดูเพล็กซ์ ( Half-duplex System )

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ใจว่ากรณีใดขงทั้งสี่ อีกทั้งห้ามบีให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

อย่างไรก็ดีวิธีการดังกล่าวถึงแม้จะสามารถเพิ่มประสิทธิภาพในการติดต่อข่าวสารระหว่าง เทอมินัลกับศูนย์กลาง แต่ก็มีขีดจำกัดทางด้านความสามารถของมนุษย์ที่ใช้งานติดต่อรับ/ส่งที่เกิดขึ้นในเวลาเดียวกัน

3.3.3 วิธีการของระบบซิมเพล็กซ์ (Simplex System) ในระบบนี้สายส่งจะถูกติดตั้งไปในทิศทาง การส่งถ่ายข่าวสารทางข้อมูล เมื่อมีการติดตั้ง เทอมินัลและคอมพิวเตอร์ โดยการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลผ่านทางสายส่งข้อมูลด้วยวิธีการดังกล่าว พอจะแยกออกได้เป็น 4 ลักษณะคือ

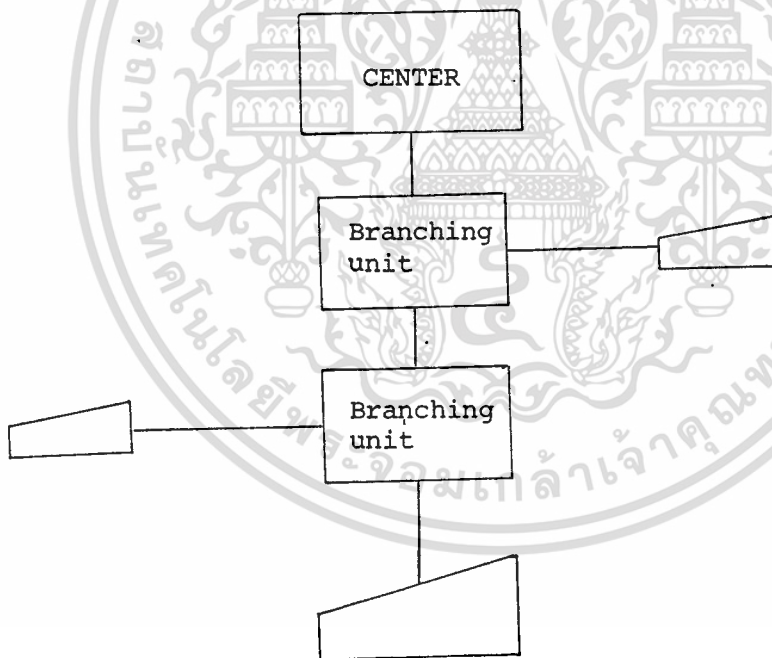
ก) การติดต่อผ่านโดยตรง หรือ การติดต่อแบบจุดต่อจุด (Direct Trunk or Point to Point) วิธีการนี้ เป็นการติดต่อโดยใช้สายส่งจากคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลาง แยกอิสระกันในแต่ละ เทอมินัล ที่มาต่อรวม การรับ/ส่งข้อมูล สามารถใช้วิธีการส่งแบบทิศทางใดทิศทางหนึ่ง หรือ วิธีการส่งแบบ 2 ทิศทาง ก็ได้ ดังรูป 3.3.3 (ก)



รูปที่ 3.3.3 (ก) การติดต่อผ่านโดยตรง หรือ การติดต่อแบบจุดต่อจุด

วิธีการนี้เหมาะสมกับระบบที่มีการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลอย่างหนาแน่น และต้องการเวลาที่ใช้ในการรับ/ส่งอย่างรวดเร็ว และหากถ้าคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลางสามารถประมวลผลกับสายส่งที่มีความเร็วต่าง ๆ ได้ จึงเป็นการสะดวกต่อการเลือกสายส่งที่มีความเร็วเหมาะสมกับเทอมีนัลชนิดต่าง ๆ ที่ใช้ในระบบ ฯ

ข) การติดต่อชนิดแยกสาขา หรือการติดต่อชนิดหลายจุด (Branch Line or Multiple Line) เป็นการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลที่ใช้สายส่งที่เป็นตัวหลักติดตั้งไปตามทิศทางที่ต้องการ และแยกไปตามเทอมีนัลต่าง ๆ ด้วย อุปกรณ์แยกสาขาข้อมูล (Branch Switching Unit) วิธีการนี้เป็นการประหยัดสายส่งได้วิธีหนึ่ง ดังรูป 3.3.3 (ข)



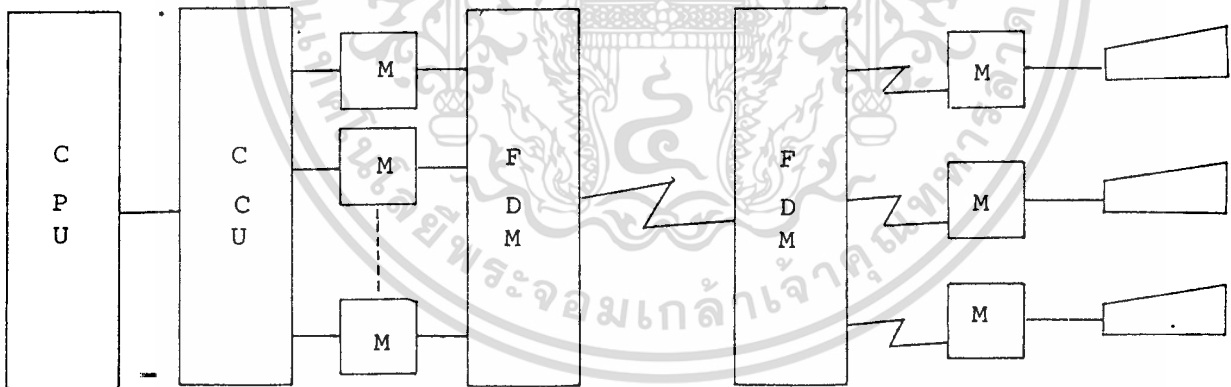
รูปที่ 3.3.3(ข) การติดต่อชนิดแยกสาขา หรือ การติดต่อชนิดหลายจุด

การติดต่อด้วยวิธีนี้ ใช้ได้ดีกับการรับ/ส่งข้อมูล ของเทอมินัลหลาย ๆ ตำแหน่งที่มีการใช้งานในเวลาต่างกัน และใช้งานในช่วงเวลาสั้น ๆ เช่น การวางเทอมินัล สำหรับระบบสำรองที่นั่งของสายการบิน

ค) การติดต่อด้วยวิธีมัลติเพล็กซ์แบบแบ่งช่วง (Division Multiplexing)

เป็นวิธีการหนึ่ง que เพิ่มประสิทธิภาพในการใช้สายส่ง โดยจะมีตัวมัลติเพล็กซ์ (Multiplexer) ทำหน้าที่แบ่งความสามารถของสายส่งที่มีอยู่ ให้มีการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลกับเทอมินัลหลาย ๆ ตัวที่ต่อร่วมในสาย วิธีการดังกล่าวสามารถแบ่งออกเป็น 2 ประเภทคือ

i) การมัลติเพล็กซ์ชนิดแบ่งช่วงความถี่ (Frequency Division Multiplexing or FDM) วิธีนี้ลัษณจากเทอมินัลแต่ละตัวจะถูกตัวมัลติเพล็กซ์กำหนดแบ่งช่วงความถี่โดยเฉพาะ ซึ่งทำให้สามารถรับ/ส่งข้อมูล จากเทอมินัลหลาย ๆ ชุดพร้อมกัน โดยข้อมูลแต่ละชุดจะมีความถี่เฉพาะตามที่กำหนดโดยตัวมัลติเพล็กซ์ ดังรูปที่ 3.3.3 (i)



รูปที่ 3.3.3 (i) การมัลติเพล็กซ์ชนิดแบ่งช่วงความถี่

CPU : หน่วยประมวลผลกลาง (Central Processing Unit)

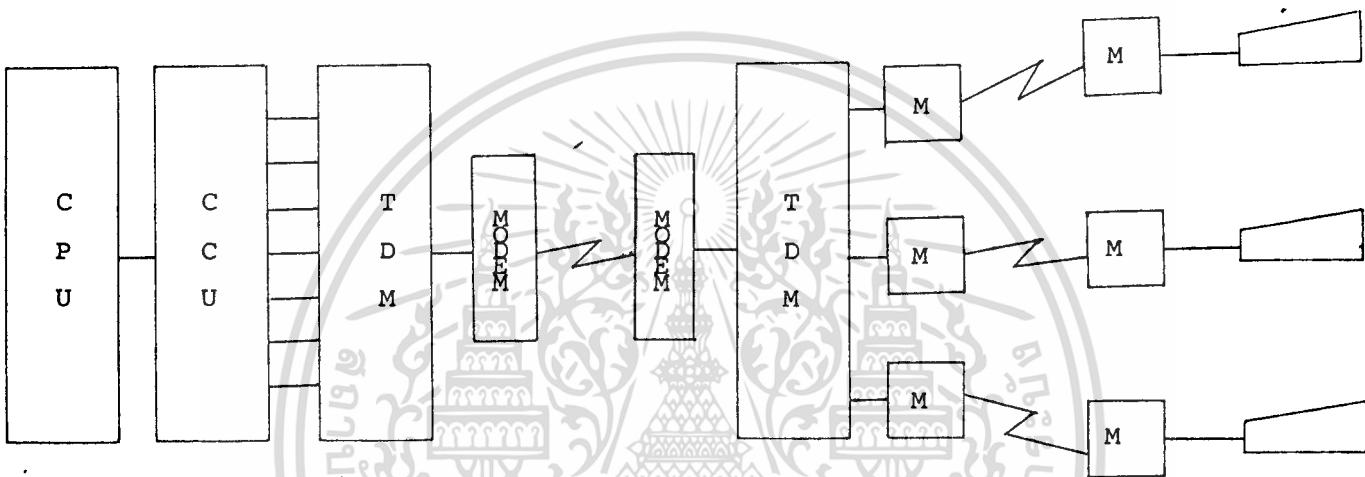
CCU : หน่วยควบคุมการติดต่อ (Communication Control Unit)

M : โมเด็ม (Modem)

วิธีการนี้มัก ใช้กับการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลที่มีความเร็วต่ำ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ii) การมัลติเพล็กซ์ชนิดแบ่งช่วงเวลา (Time Division Multiplexer or TDM) เป็นวิธีการจัดข้อมูลที่มีการรับ/ส่ง ระหว่างเทอมินัลหลาย ๆ ตัว กับ ศูนย์กลางในลักษณะสลับกัน ด้วยการกำหนดช่วงเวลาในการคัดเลือกข้อมูลหลาย ๆ ชุดนั้น ด้วยตัวมัลติเพล็กซ์ ดังรูป 3.3.3 (ii)



รูปที่ 3.3.3(ii) การมัลติเพล็กซ์ชนิดแบ่งช่วงเวลา

จากรูป สามารถแยกการพิจารณาการรับ/ส่งข้อมูลได้ดังต่อไปนี้

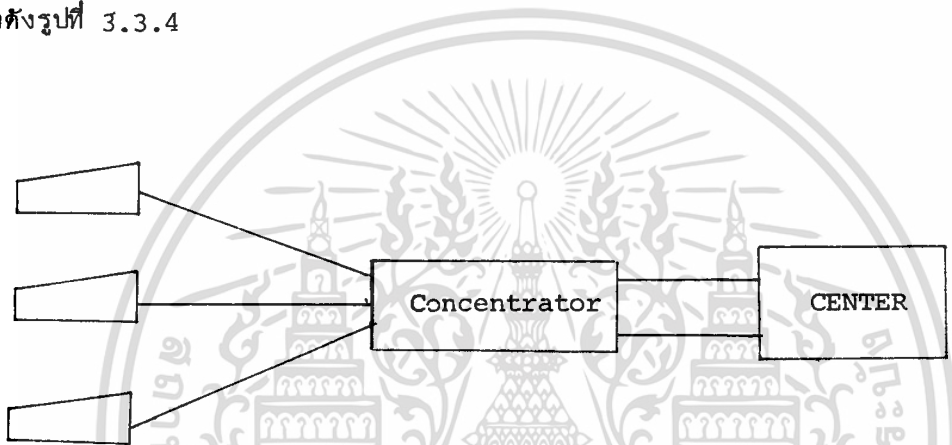
- การส่งข้อมูลจากเทอมินัลไปยังศูนย์กลาง ตัวมัลติเพล็กซ์ทางด้านเทอมินัล จะกำหนดช่วงเวลาสำหรับข้อมูลจากเทอมินัลแต่ละตัว ซึ่งในช่วงเวลาหนึ่ง ๆ ข้อมูลที่ได้เป็นชุดเดียวกันจะถูกส่งไปยังศูนย์กลางด้วยความเร็วสูง

- การรับข้อมูลที่ได้จากเทอมินัล ข้อมูลที่ส่งมาจากด้านเทอมินัลจะประกอบด้วยข้อมูลหลายชุดจากหลายเทอมินัล ทางด้านรับจึงต้องมีตัวมัลติเพล็กซ์สำหรับคัดเลือกข้อมูลในชุดนั้น ออกเป็นข้อมูลของแต่ละเทอมินัล ด้วยการกำหนดช่วงเวลาโดยตรงกับทางด้านเทอมินัล

วิธีการนี้เป็นที่นิยมกันมากที่สุด ในข่ายงานคอมพิวเตอร์

3.3.4 วิธีการเพิ่มความเข้มของการรับ/ส่ง ข้อมูล (Concentration Method)

ใช้ได้กับระบบที่มีเทอมินัลตามสาขาต่าง ๆ มากมาย โดยสายส่งที่ใช้มีความเร็วต่ำ ตัวเพิ่มความเข้ม (Concentrator) จะสามารถเพิ่มความเข้มของการรับ/ส่ง ด้วยการจัดการกับข้อมูลแต่ละชุดของเทอมินัลแต่ละตัวที่มีความเร็วต่ำรับ/ส่ง ผ่านไปยังสายส่งที่มีความเร็วสูง สู่ศูนย์กลางดังรูปที่ 3.3.4



รูปที่ 3.3.4 การเพิ่มความเข้มการรับ/ส่งด้วย Concentrator

3.4 คุณลักษณะของความเร็วสายส่ง

ความเร็วสายส่งสามารถแยกพิจารณาตามวิธีการจัดหน่วยความเร็วได้ดังนี้

3.4.1 ความเร็วที่ได้จากการมอดดูเลชั่น (Modulation Speed) สามารถหาได้

จากสูตร

$$B = \frac{1}{T} \dots\dots\dots (\text{BAUD})$$

โดยที่ B : ความเร็วสายส่ง มีหน่วยเป็น BAUD

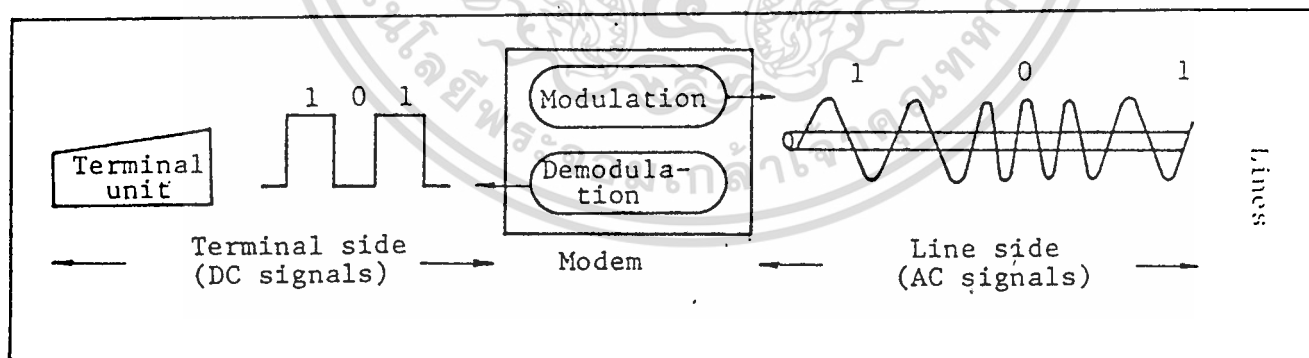
T : ช่วงเวลาที่สั้นของ unit pulse ที่วัดได้ มีหน่วยเป็นวินาที

3.4.2 ความเร็วของสัญญาณข้อมูล (Data Signal Speed) วัดได้จากจำนวนของบิต (bit) ทั้งหมดที่ถูกส่งผ่านในช่วงเวลา 1 วินาที หน่วยที่ได้เป็น บิตต่อวินาที (bit/Sec) ในกรณีของ มอดคูลเลชันทางด้านความสูงช่วงคลื่น (Amplitude Modulation) และ การมอดคูลเลชันทางด้านความถี่ (Frequency Modulation) สำหรับการส่งผ่านข้อมูล ความเร็วที่ได้จากการมอดคูลเลชัน จะเท่ากับ ความเร็วของสัญญาณข้อมูล

3.4.3 ความเร็วของการส่งข้อมูล (Data Transmission Signal) ความเร็วนี้คิดจากจำนวนของข้อมูลที่ถูกส่งผ่านต่อช่วงเวลาหนึ่ง ๆ หน่วยที่ต้องการขึ้นอยู่กับ การวัด เช่น จำนวนบิต , จำนวนบล็อค, จำนวนตัวอักษร, ด้วยหน่วยเวลาต่าง ๆ เช่น วินาที นาที, ชั่วโมง (Bit/Sec, Character/min)

### 3.5 โมเด็ม (Modem)

เป็นอุปกรณ์ที่ใช้ในการถ่ายทอดข้อมูลระหว่าง เทอมินัล/สายส่ง หรือ สายส่ง/คอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง ดังแสดงในรูปที่ 3.5



รูปที่ 3.5 แสดงการทำงานของโมเด็ม

จากรูป การแปลงสัญญาณข้อมูลที่ได้จากเทอร์มินัล/คอมพิวเตอร์ ซึ่งเป็นสัญญาณ ดิซี (Direct Current or DC Signal) หรือ สัญญาณไบนารี (Binary Signal) ไปเป็น สัญญาณเอซี (Alternating Current or AC Signal) ซึ่งเหมาะสมแก่การส่งผ่านข้อมูล ในสายส่ง ขั้นตอนการแปลงสัญญาณดังกล่าว คือวิธีการมอดดูเลชัน (Modulation) ในทาง กลับกัน การแปลงสัญญาณจากเอซี ไปเป็นสัญญาณ ดิซี คือ วิธีการดีมอดดูเลชัน (Demodulation)

ซึ่งคำว่า โมเด็ม (Modem) มาจากคำว่า Modulator or Demodulator Equipment

การมอดดูเลชัน เป็นวิธีการหนึ่ง ในการลดสัญญาณรบกวนอันอาจเกิดขึ้นในระหว่างการ ส่งผ่านข้อมูลทางสายส่ง อันเนื่องมาจากสัญญาณไบนารี ของเทอร์มินัล/คอมพิวเตอร์มีสัญญาณต่ำ วิธีการมอดดูเลชันจึงเป็นการนำสัญญาณไบนารีดังกล่าวมาดัดแปลงให้เหมาะสมกับการส่งผ่านทาง สายส่ง ด้วยเทคนิคต่าง ๆ เช่น มอดดูเลชันทางด้านความถี่ข้อมูล (Frequency Modulation or FM), มอดดูเลชันทางด้านความสูงช่วงคลื่น (Amplitude Modulation or AM), และอื่น ๆ

ชนิดของโมเด็ม สามารถแบ่งออกได้เป็น 2 ชนิดใหญ่ ๆ คือ

- โมเด็มชนิดเดี่ยว (Stand Alone Modem)
- โมเด็มชนิดกลุ่ม (Gather Modem) ใช้ติดตั้งที่ศูนย์คอมพิวเตอร์เป็นโมเด็มที่

รวมเอาโมเด็มเดี่ยว ๆ เข้าเป็นชุดเดียวกัน ซึ่งช่วยในด้านการประหยัดเนื้อที่ติดตั้ง และ ลด ความสิ้นเปลืองของกระแสไฟ

### 3.6 เทอร์มินัล (Terminals)

เป็นอุปกรณ์ที่ใช้ในการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลกับคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลาง สามารถใช้เป็นอุปกรณ์ป้อนข้อมูลเข้า และ/หรือ แสดงผลได้ในตัวเดียวกัน เช่น :

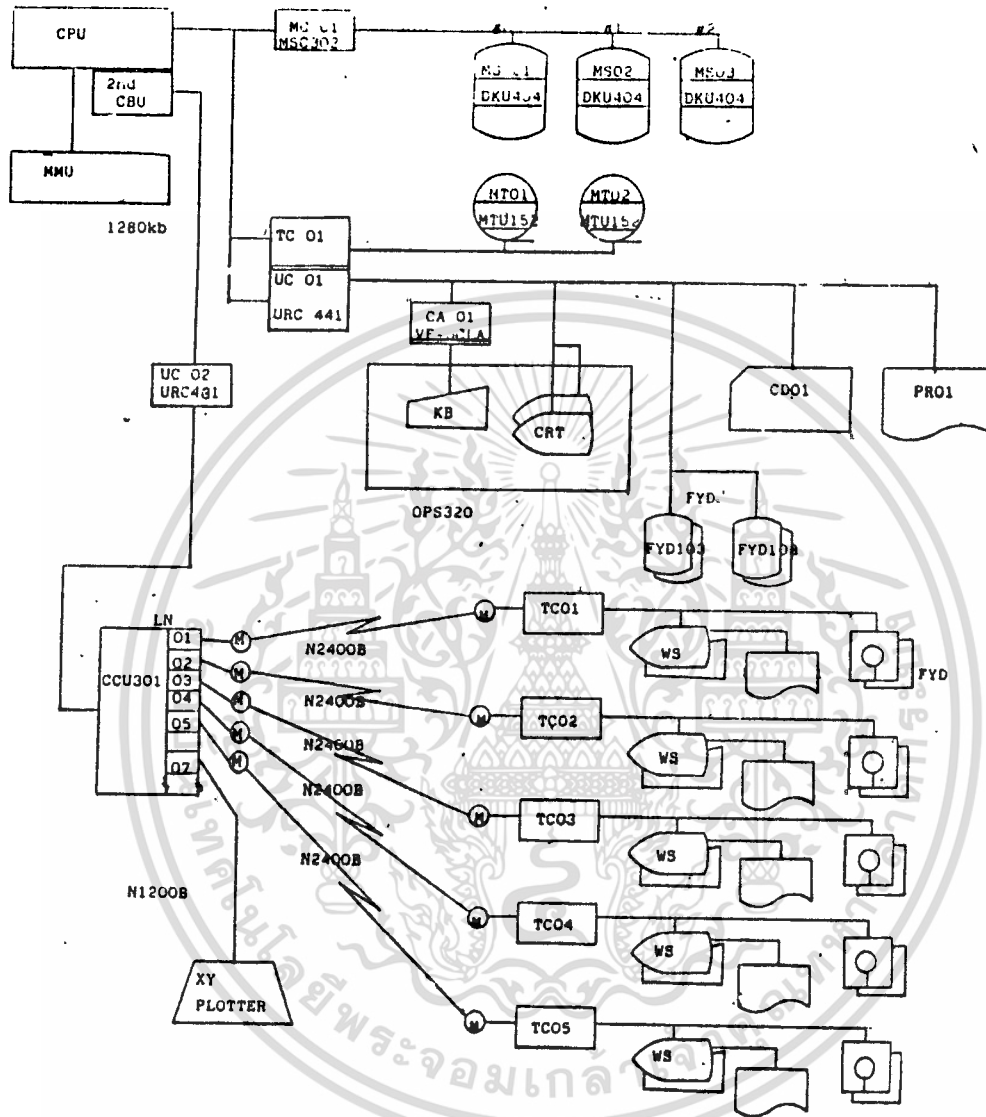
- เทอมินัลชนิดกลุ่ม (Cluster System)
- เทอมินัลชนิดรับ-ส่งชิ้นงานทางโปรแกรม (Remote Job Entry)
- เครื่องพิมพ์ชนิดต่าง ๆ (Printer Terminal) เช่น :
  - เครื่องพิมพ์ชนิดแบดมินตัน (Badminton Printer)
  - เครื่องพิมพ์ชนิดดอทแมทริกซ์ (Dot Matrix Printer)
  - เครื่องพิมพ์ชนิดความเร็วสูง (High Speed Printer)
- เครื่องอ่านลายมือเขียน (Optical Character Reader System for Hand Writing)
- จอภาพชนิดกราฟิค (Graphic Display)
- ฯลฯ

#### บทที่ 4

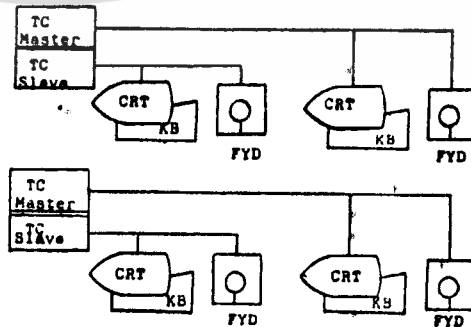
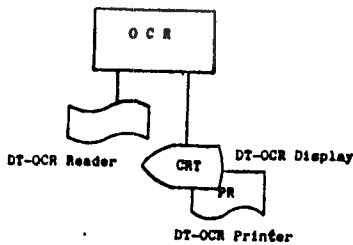
#### ระบบออนไลน์ของ ACOS-4

##### 4.1 บทนำ

ระบบออนไลน์ที่นำมาพิจารณานี้ ได้นำระบบคอมพิวเตอร์ NEC ACOS-4 ติดตั้งที่  
สำนักวิจัยและบริการคอมพิวเตอร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า วิทยาเขตเจ้าคุณทหาร-  
ลาดกระบัง ในระบบมีการติดตั้งระบบออนไลน์ทำงานภายใต้ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อ-  
มูล ( MESSAGE CONTROL ) ติดตั้ง 5 เทอมินัล ซึ่งประกอบกันเป็นชุด ชุดหนึ่งๆประกอบด้วย  
จอภาพ ( CRT DISPLAY ) แผงคีย์บอร์ด ( KEYBOARD ) ตู้รับจานแม่เหล็ก ( FLOPPY DISK  
DRIVE ) และ เครื่องพิมพ์ความเร็วสูงชนิด คอทแมทริกซ์ ( DOT-MATRIX HIGH SPEED  
PRINTER)



NMT-OCR Optical Character Reader



### รูปแสดงระบบคอมพิวเตอร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า วิทยาเขตเจ้าคุณทหาร-ลาดกระบัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.2 อุปกรณ์ทางด้านฮาร์ดแวร์สำหรับการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล

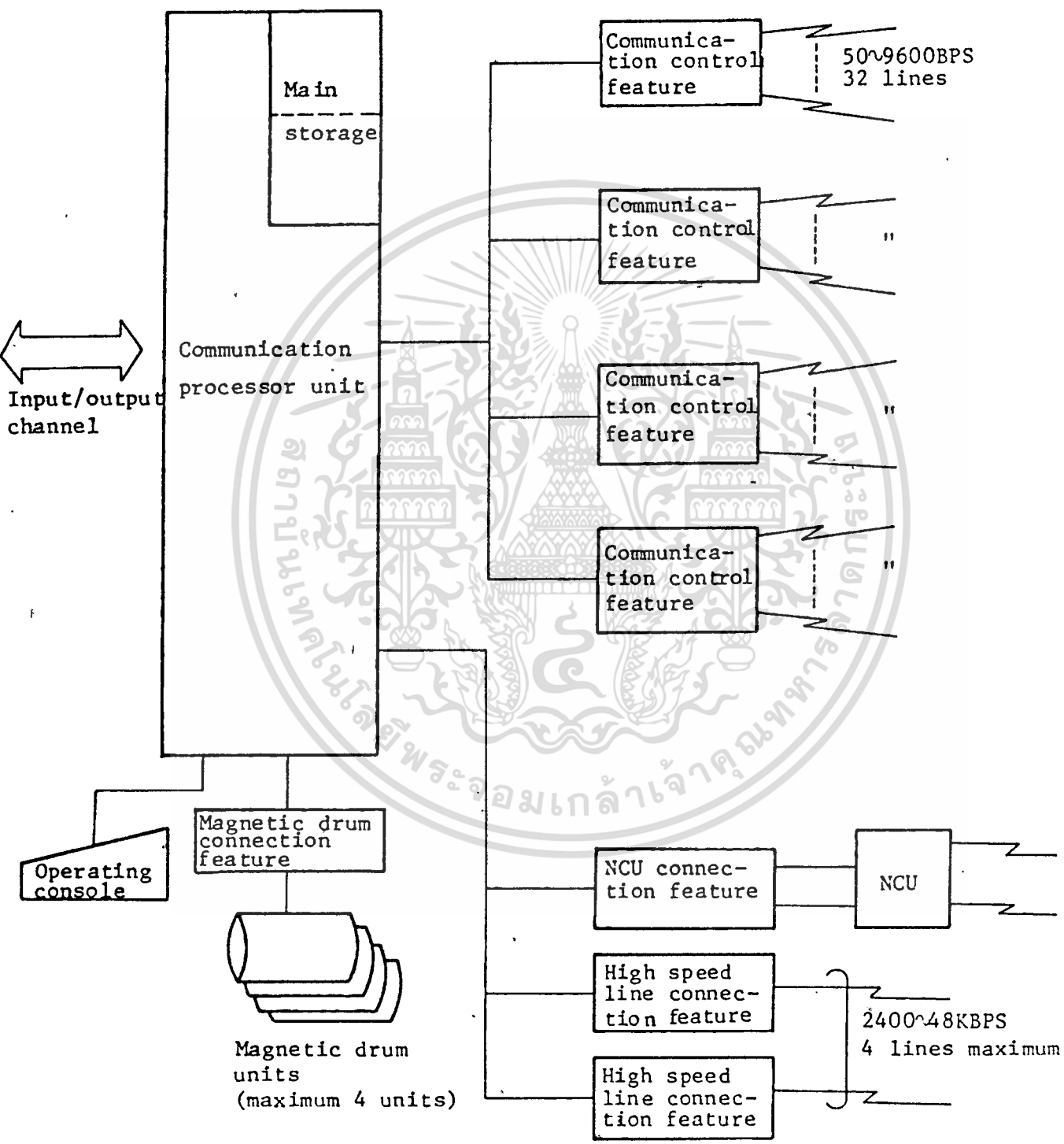
หน่วยควบคุมการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล (Communication Control Units) สำหรับใช้งานในระบบออนไลน์แต่ละระบบ สามารถเลือกได้หลายแบบขึ้นอยู่กับ ขนาดของข้อมูล ข่าวสารที่เกิดขึ้นภายในระบบ ฯ, ชนิดของสายส่งที่ใช้, อุปกรณ์ทางด้านการติดต่อต่าง ๆ ฯลฯ ซึ่งหน่วยควบคุมการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล สามารถแบ่งออกได้เป็น 2 ชนิดใหญ่ ๆ คือ

- หน่วยประมวลผลข่ายงานคอมพิวเตอร์ (Front-End Network Processor)
- หน่วยประมวลผลข่าวสารทางข้อมูล (Unit Record Processor)

##### 4.2.1 หน่วยประมวลผลข่ายงานคอมพิวเตอร์ (Front-End Network Processor)

หน่วยประมวลผลข่ายงานคอมพิวเตอร์เป็นหน่วยประมวลผลที่มีซอฟต์แวร์ ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล (Message Control) ซึ่งมีหน้าที่ในงานควบคุมสายส่ง, เทอมินัล และจัดการลำดับข่าวสารที่รับ/ส่ง การทำงานจะเป็นอิสระ, ไม่เกี่ยวข้อง หรือ ถูกควบคุมโดยหน่วยประมวลผลกลาง [Central Processing Unit] ดังนั้นทางด้านผู้ใช้เพียงแค่เตรียมโปรแกรมใช้งาน [Application Program] และ ข้อมูลเท่านั้น การเปลี่ยนแปลงหรือเพิ่มจำนวนของเทอมินัลสามารถกระทำได้โดยง่ายและไม่มีผลต่อโปรแกรม ใช้งานทางออนไลน์ ทำให้การใช้ระบบมีความเหมาะสม และเพิ่มประสิทธิภาพ โครงสร้างของหน่วยประมวลผลข่ายงานคอมพิวเตอร์ ดังแสดงในรูป

##### 4.2.1



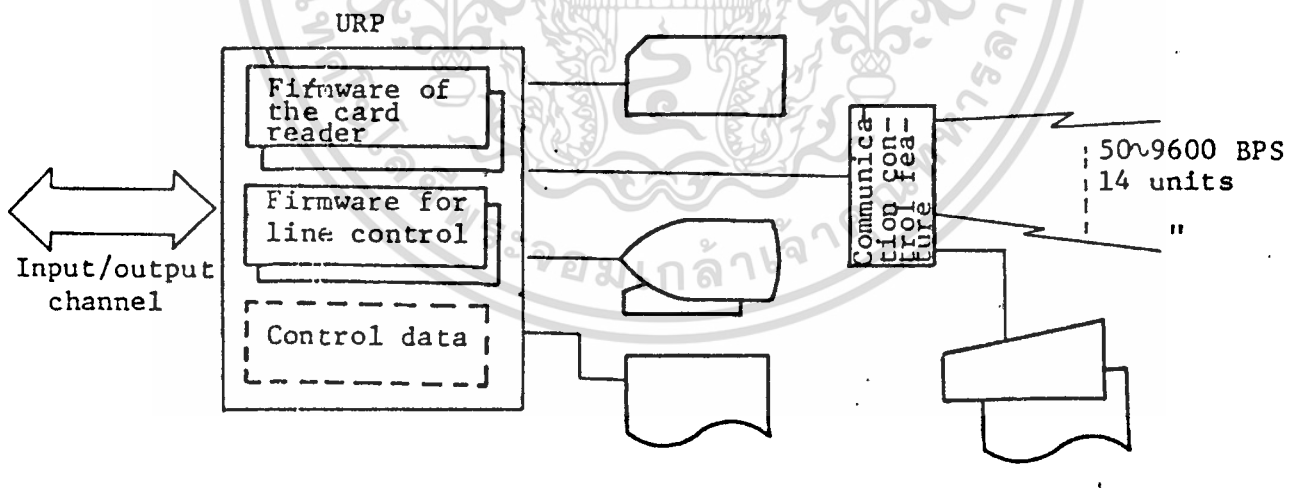
รูปที่ 4.2.1 โครงสร้างของหน่วยประมวลผลข่ายงานคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้ในเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต

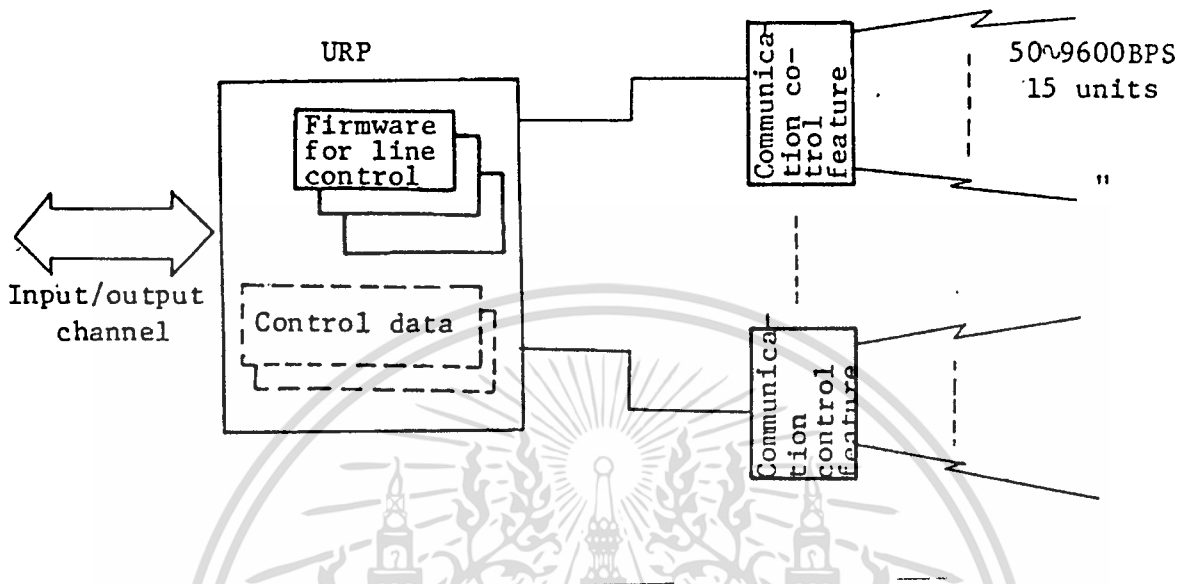
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.2.2 หน่วยประมวลผลข่าวสารทางข้อมูล (Unit Record Processor)

หน่วยประมวลผลข่าวสารทางข้อมูล สามารถทำงานเช่นเดียวกับหน่วยควบคุมการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล (Communication Control Unit) โดยเพิ่มเติมบางส่วนของหน่วยควบคุมการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล (Communication Control Features) ในระบบ ๓ จะประกอบด้วยโปรแกรมควบคุม (Firmware for Line Control) ที่ใช้ในการติดต่อและควบคุม ระหว่าง สายส่งและเทอมินัล นอกเหนือจากการควบคุมการติดต่อข่าวสารแล้วยังสามารถแปลงรหัสของการรับ/ส่ง (Code Convension), การควบคุมข้อผิดพลาดของการส่ง (Transmission Error Control), ซึ่งเป็นการลดภาระการทำงานของหน่วยประมวลผลกลาง (CPU) โครงสร้างของหน่วยประมวลผลข่าวสารทางข้อมูล ดังรูปที่ 4.2.2 (ก) และ 4.2.2 (ข)



รูปที่ 4.2.2 (ก) หน่วยประมวลผลข่าวสารทางข้อมูล



รูปที่ 4.2.2 (ข) หน่วยประมวลผลข่าวสารทางข้อมูลชนิดเพิ่มหน่วยการติดต่อ

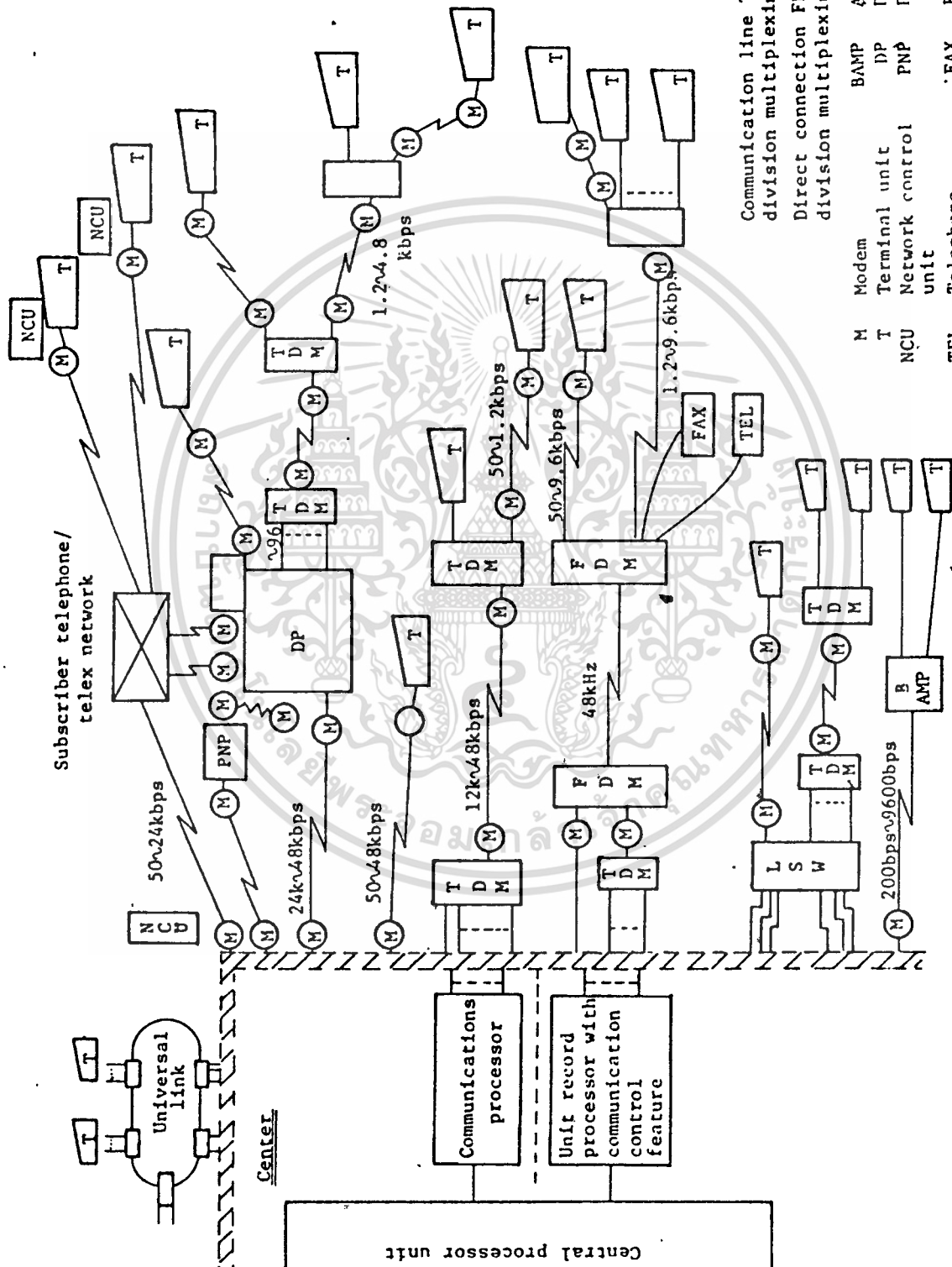
#### 4.3 หน่วยของข่ายงานคอมพิวเตอร์ (Network Units)

หน่วยของข่ายงานคอมพิวเตอร์ ในระบบออนไลน์ ACOS-4 มีด้วยกันหลายประเภทด้วยกันคือ

- หน่วยประมวลผลชนิดกระจายข่าวสารทางข้อมูล (Distributed Processor)
- หน่วยมัลติเพล็กซ์ของสายส่ง (Line Multiplexer)
- เทอมินัล (Terminal Units)
- อื่น ๆ เช่น โมเด็ม (Modem) .....

ดังแสดงในรูป 4.3

Data Communication Equipment



Communication line TDM time  
division multiplexing unit  
Direct connection FDM Frequency  
division multiplexing unit

- M Modem
- T Terminal unit
- NCU Network control unit
- TEL Telephone
- BAMP AC Branching unit
- DP Distributed processor
- PNP Packet exchange processor
- FAX Facsimile
- LSW Line switching unit

รูปที่ 4.3 ข่ายงานคอมพิวเตอร์

4.3.1 หน่วยประมวลผลชนิดกระจายข่าวสารทางข้อมูล (Distributed Processor) เป็นคอมพิวเตอร์ที่เชื่อมระหว่างระบบคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลางกับสายส่งที่มีความเร็วสูง โดยจะทำหน้าที่เป็นหน่วยประมวลผลข่าวสารย่อย, เป็นแหล่งข้อมูลย่อย และยังช่วยลดภาระการทำงานทางด้านความแออัดอันเกิดจากความต้องการการรับ/ส่ง จากเทอร์มินัลหลาย ๆ ตัว (รายละเอียดของหน่วยประมวลผลชนิดกระจายข่าวสารทางข้อมูล ของ ACOS-4 ดังแสดงในภาคผนวก ก)

4.3.2 หน่วยมัลติเพล็กซ์ของสายส่ง (Line Multiplexer Units) หน่วยมัลติเพล็กซ์ของสายส่งแบ่งออกเป็น 2 ชนิด คือ

- i หน่วยมัลติเพล็กซ์ชนิดแบ่งช่วงเวลา ใช้ในการเชื่อมโยงสายส่งที่มีความเร็วปานกลาง และความเร็วต่ำ เพื่อปรับให้เป็นความเร็วสูงสุดค่าหนึ่ง
- ii หน่วยมัลติเพล็กซ์ชนิดแบ่งช่วงความถี่ ใช้ในการปรับความกว้างของช่วงคลื่นในสายส่งให้มีขนาดแคบลงตามวัตถุประสงค์

(รายละเอียดของหน่วยมัลติเพล็กซ์ของสายส่ง ของ ACOS-4 ดังแสดงในภาคผนวก ข)

4.3.3 เทอร์มินัล (Terminals) รายละเอียดเทอร์มินัลของ ACOS-4 ดังแสดงในภาคผนวก ค

#### 4.4 ตัวอย่างระบบออนไลน์ของ ACOS-4

ระบบออนไลน์ของ ACOS-4 สามารถแบ่งออกตามขนาดได้ดังนี้

4.4.1 ระบบออนไลน์ ACOS-4 ขนาดเล็ก (Small Scale System)

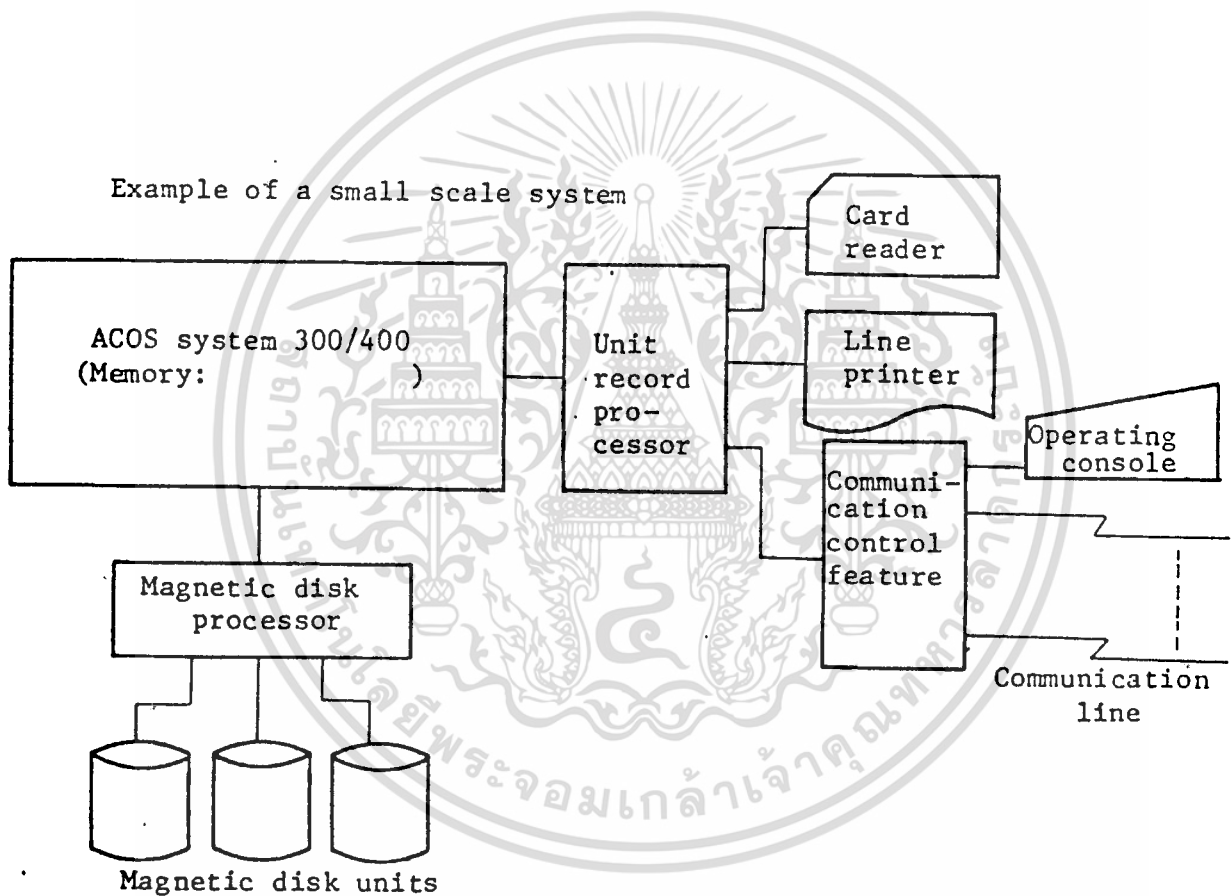
ดังรูปที่ 4.4.1

4.4.2 ระบบออนไลน์ ACOS-4 ขนาดกลาง (Medium Scale System)

ดังรูปที่ 4.4.2

#### 4.4.3 ระบบออนไลน์ ACOS-4 ขนาดใหญ่ (Large Scale System)

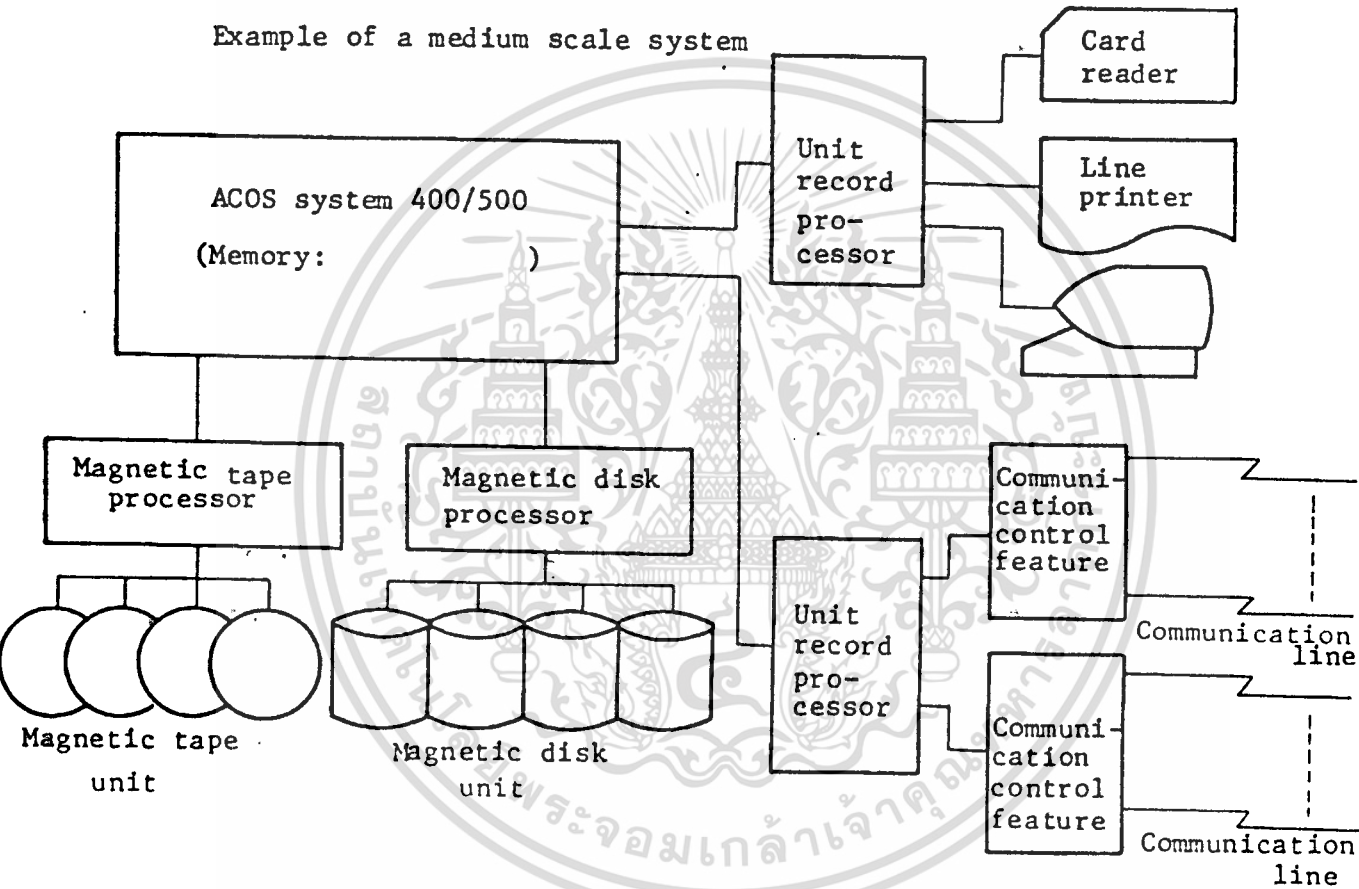
ดังรูปที่ 4.4.3



รูปที่ 4.4.1 ระบบออนไลน์ ACOS-4ขนาดเล็ก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

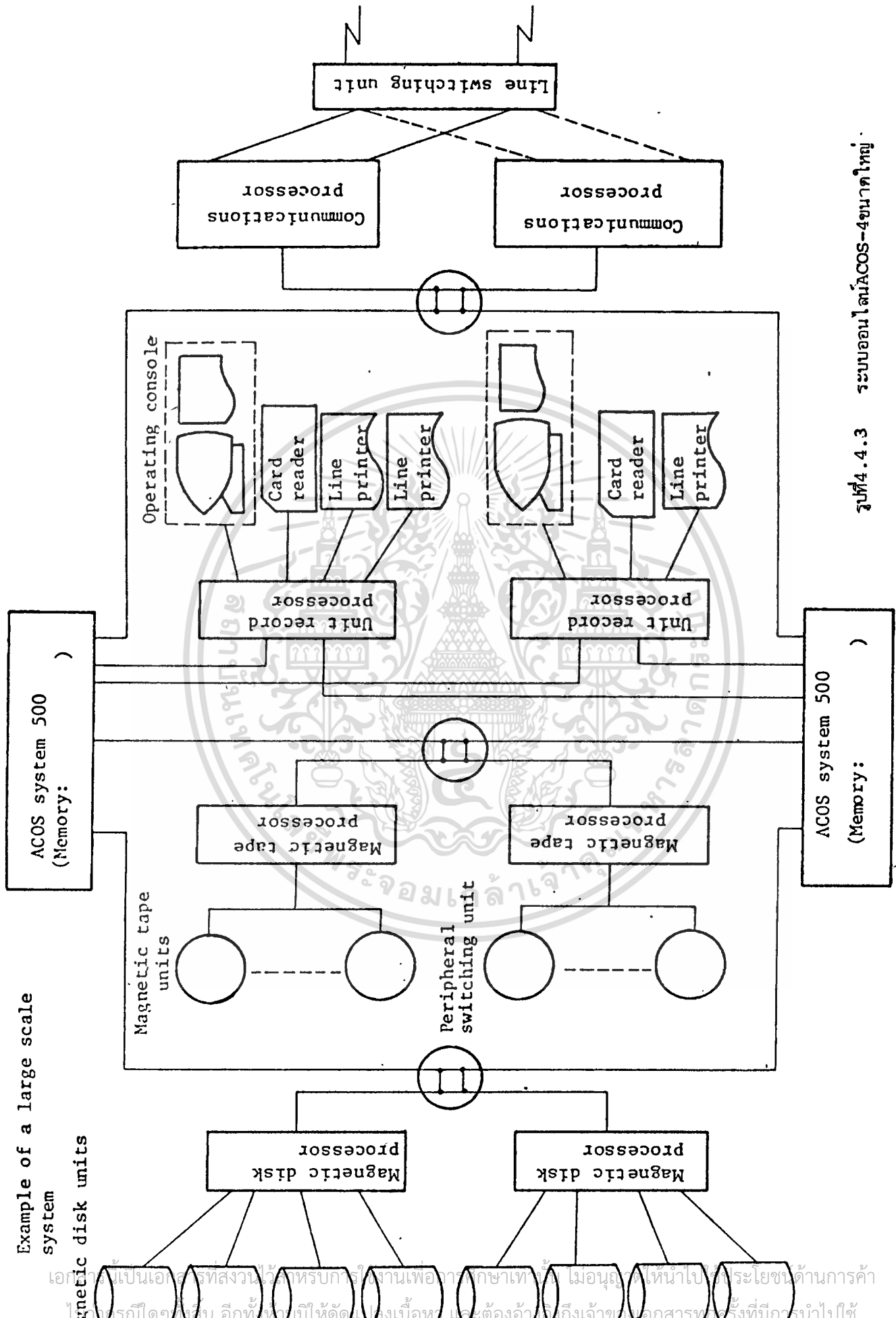
Example of a medium scale system



รูปที่ 4.4.2 ระบบออนไลน์ ACOS-4 ขนาดกลาง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Example of a large scale system



รูปที่ 4.4.3 ระบบออนไลน์ ACOS-4 ขนาดใหญ่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปประโยชน์ด้านการค้า  
 หรือทำซ้ำโดยไม่ได้รับอนุญาต หากมีข้อสงสัย กรุณาติดต่อฝ่ายเอกสารที่รับผิดชอบ

## บทที่ 5

### ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล (Message Control)

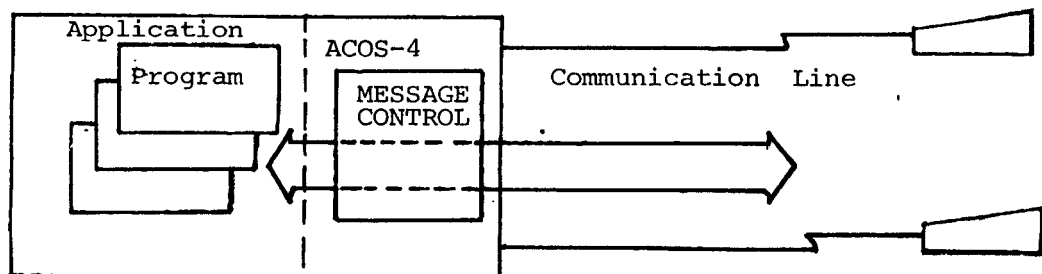
#### 5.1 บทนำ

ลักษณะโดยทั่วไปของระบบออนไลน์ พอจะสรุปได้ดังนี้

- ข้อมูลที่ส่งเข้าประมวลผลที่คอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง มาอย่างไม่เป็นระเบียบ (Random) จากเทอร์มินัลต่าง ๆ
- ข้อมูลจะต้องถูกประมวลผลทันที
- การควบคุมเทอร์มินัลและสายส่งชนิดต่าง ๆ เกิดขึ้นอยู่ตลอดเวลา
- ข้อมูลเข้า หรือ ส่ง จากเทอร์มินัลต่าง ๆ จะมีความยาวไม่แน่นอน (Variable Lengths)

จากลักษณะดังกล่าว งานทางด้านซอฟต์แวร์ของระบบออนไลน์ เมื่อเปรียบเทียบกับระบบทั่วไป (Batch System) จะประกอบด้วยฟังก์ชันต่าง ๆ เช่น การควบคุมเทอร์มินัล และสายส่ง การควบคุมการรับ/ส่งข้อมูล การตรวจเช็คข้อมูลก่อนส่ง..... ฯลฯ เพื่อลดปัญหาต่าง ๆ เหล่านี้ ระบบ ACOS-4 มีการนำเอาซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล (Message Control) ซึ่งเป็นซอฟต์แวร์โปรแกรมที่มีหน้าที่เกี่ยวข้องกับงานทางด้านออนไลน์ การเตรียมระบบออนไลน์จึงเพียงเขียนโปรแกรมใช้งาน (Application Program) ด้วยภาษา COBOL หรือ HPL เท่านั้น

ดังรูปที่ 5.1



รูปที่ 5.1 ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลกับระบบออนไลน์ ACOS-4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 5.2 ลักษณะโดยทั่วไปของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

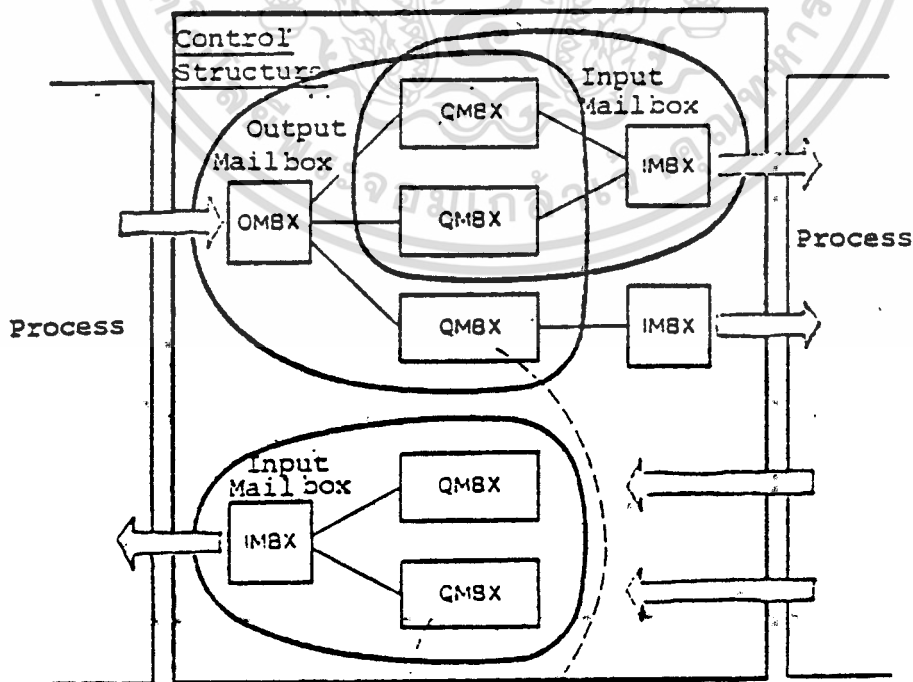
ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล เป็นซอฟต์แวร์ที่ถูกใช้งาน เพื่อการส่งถ่ายข้อมูลระหว่างเทอมินัล และ โปรแกรมออนไลน์

ในหัวข้อนี้จะกล่าวถึง ลักษณะโดยทั่วไปของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล ที่สามารถแบ่งออกได้เป็น

5.2.1 จัดการทางด้านข่าวสารระหว่างเทอมินัลและโปรแกรมออนไลน์ การติดต่อข่าวสารทางข้อมูลที่เกิดขึ้น เป็นการติดต่อกันโดยผ่านทางที่พักข้อมูลสำรอง (Mailbox) ซึ่งควบคุมโดยซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

5.2.2 ที่พักข้อมูลสำรองจะจัด เรียงลำดับ, จัดการกับข่าวสารที่ได้รับ ซึ่งที่พักข้อมูลสำรองประกอบด้วยกัน 2 ส่วนคือ

- ก) ส่วนควบคุมจัดการข่าวสาร (Control Structure) ที่มีหน้าที่จัดการแลกเปลี่ยนข่าวสารทางข้อมูล
- ข) ส่วนพักข้อมูล (Container) มีหน้าที่พักข้อมูลที่ส่งเข้ามา เพื่อรอถูกส่งไปยังขบวนการอื่นต่อไป



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้ภายในเท่านั้น ไม่ควรเปิดเผยให้บุคคลอื่นทราบ

ไปว่ากรณีใดที่สิ่งนี้ ลึกซึ้งกว่าเป็นข้อดีต่อไป

5.2.3 ควบคุมขบวนการรับส่งข่าวสารระหว่างเทอมินัลกับสายส่ง และ สายส่งกับโปรแกรมออนไลน์ พร้อมทั้งตรวจแก้ไขข่าวสาร

5.2.4 จัดการควบคุมทางด้านฮาร์ดแวร์สำหรับการติดต่อของเทอมินัลรุ่นต่าง ๆ เช่น เทอมินัล N6300 รุ่น 10,20,30 และ 50 เทอมินัลสำหรับงานแบงก์ (Banking Terminas) เป็นต้น

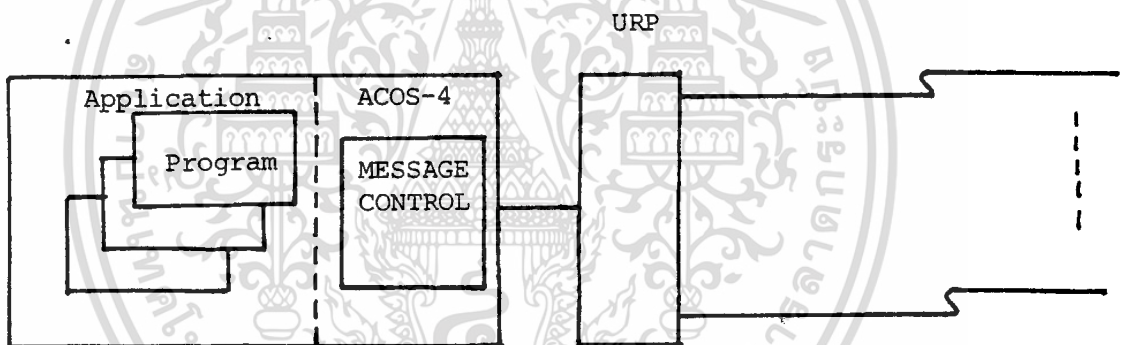
5.2.5 สามารถใช้งานร่วมกับโปรแกรมออนไลน์ ที่เขียนด้วยภาษาคอมพิวเตอร์ชั้นสูง (High Level Languages) เช่น ภาษา HPL, COBOL.....



### 5.3 ชนิดของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล (Type of Message Control)

ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลในระบบออนไลน์ ACOS-4 สามารถแบ่งออกได้เป็น 2 ชนิดตามขนาดของระบบคอมพิวเตอร์

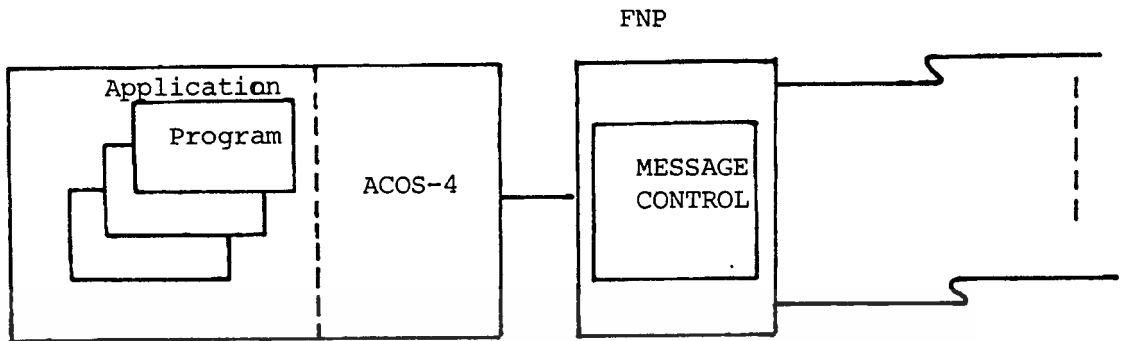
5.3.1 ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลชนิด URP (URP Type Message Control) เป็นซอฟต์แวร์ที่ใช้กับระบบที่ติดตั้งหน่วยประมวลข่าวสารทางข้อมูล (Unit Record Processor) ซึ่งทำหน้าที่เป็นหน่วยควบคุมติดต่อข่าวสารทางข้อมูล ซอฟต์แวร์นี้จะทำงานร่วมกับซอฟต์แวร์ควบคุมระบบงานคอมพิวเตอร์ (ACOS-4 OPERATING SYSTEM) โดยจะทำหน้าที่ควบคุมฟังก์ชันต่าง ๆ ของระบบออนไลน์ ดังรูปที่ 5.2.1



รูปที่ 5.2.1 ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลชนิด URP

5.3.2 ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลชนิด FNP (FNP Type Message Control) ระบบนี้ส่วนใหญ่จะใช้กับระบบคอมพิวเตอร์ขนาดใหญ่ ซึ่งติดตั้งหน่วยประมวลผลข่ายงานคอมพิวเตอร์ (Front End Network Processor) ซอฟต์แวร์นี้เป็นส่วนหนึ่งในหน่วยประมวลผลดังกล่าว ทำให้หน้าที่ในการควบคุมฟังก์ชันต่าง ๆ ของออนไลน์เป็นอิสระไม่ขึ้นกับซอฟต์แวร์ควบคุมระบบงานคอมพิวเตอร์ (Operating System) เป็นการช่วยลดภาระการทำงานของหน่วยประมวลผลกลาง ดังรูปที่ 5.2.2

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 5.2.2 ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล ชนิด: FNP

#### 5.4 หน้าทีของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล เป็นซอฟต์แวร์สำเร็จรูปที่ถูกจัดขึ้นสำหรับทำหน้าที่ควบคุมการติดต่อข่าวสารทางข้อมูลระหว่างเทอมินัลที่อยู่ ณ จุดต่าง ๆ กับโปรแกรม ใช้งานที่ติดตั้งในระบบคอมพิวเตอร์ที่เป็นศูนย์กลาง หน้าทีต่าง ๆ ของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลสามารถแบ่งออกเป็นลักษณะต่าง ๆ ดังนี้

5.4.1 สามารถปฏิบัติคำสั่งในขบวนการประมวลผลต่าง ๆ ได้อย่างอิสระ วิธีการของการประมวลผล ในทางออนไลน์สามารถจำแนกได้เป็น 3 ประเภทด้วยกัน คือ

ก) ขบวนการประมวลผลแบบชั่วคราว (Transaction Processing) ข้อมูลที่เกิดขึ้นในขบวนการนี้ขึ้นอย่างสุ่ม (Random) จะถูกส่งเพื่อประมวลผลที่คอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง พร้อมทั้งส่งผลลัพธ์คำตอบไปยังเทอมินัล ในขบวนการนี้จะพบว่า มีการใช้คำสั่งรับ/ส่ง ในช่วงหนึ่งๆ ติดต่อกันคราวละมาก ๆ ซึ่งช่วงเวลานั้น เรียกว่า ช่วงเวลาของการตอบสนอง (Response Time)

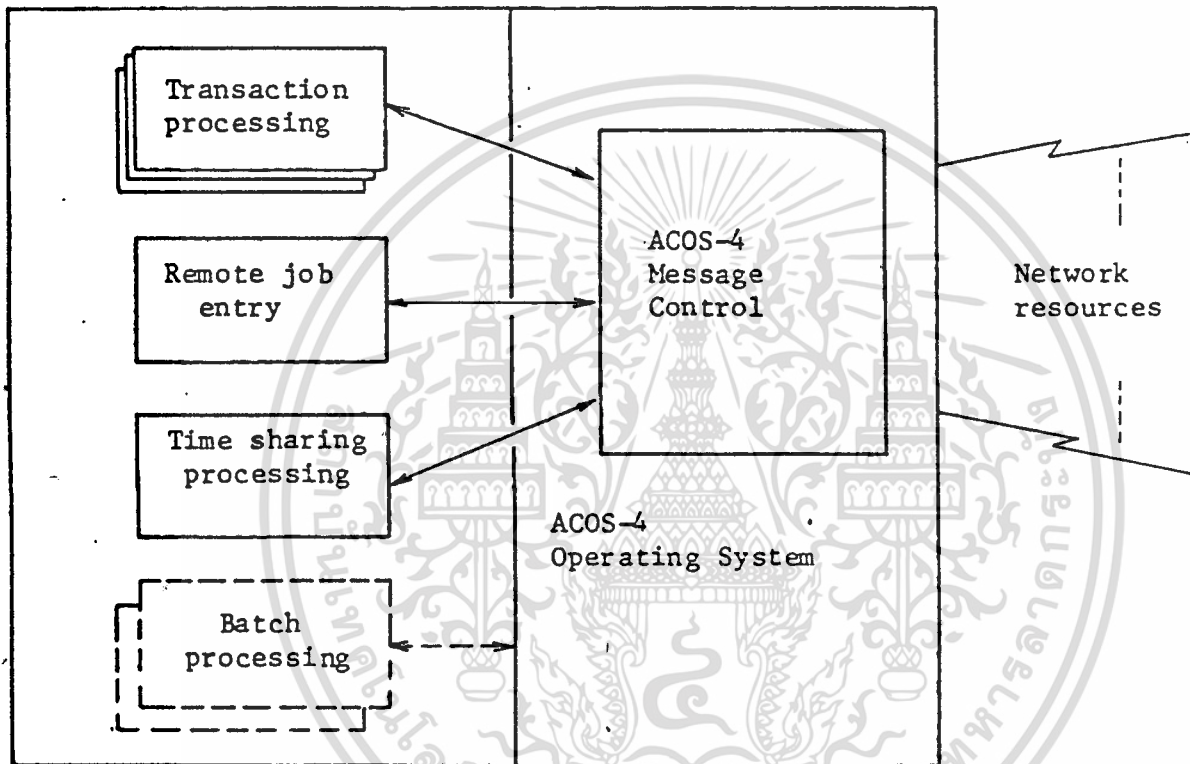
ข) ระบบรับหน่วยของงานชนิดระยะไกล (Remote Job Entry) เป็นระบบที่มีการป้อนงานโปรแกรม (Job Programs), ข้อมูลที่ใช้, และคำสั่งควบคุมการทำงานของโปรแกรม (JCL or JOB Control Language) ผ่านทางเทอมินัล ณ จุดต่าง ๆ การประมวลผลต่าง ๆ จะเกิดขึ้นที่คอมพิวเตอร์ที่ศูนย์กลาง ผลลัพธ์ที่ได้จะส่งไปยังเทอมินัล ณ ตำแหน่งเดิม หรือตำแหน่งที่ต้องการได้

ค) ระบบแบ่งเวลา (Time Sharing System) ในระบบนี้ โปรแกรม, แฟ้มข้อมูล และ สิ่งที่ทำเป็น ในงานของโปรแกรมถูกเตรียมเอาไว้ล่วงหน้าคอมพิวเตอร์ที่ศูนย์กลาง เทอมินัลในแต่ละตำแหน่งสามารถติดต่อการทำงานต่าง ๆ ได้ในเวลาเดียวกัน อันเนื่องมาจากในระบบนี้ คอมพิวเตอร์ที่ศูนย์กลางจะทำหน้าที่แบ่งช่วงเวลาการตอบ/รับของแต่ละเทอมินัลอย่างรวดเร็วและต่อเนื่องกัน ทำให้ผู้ใช้งานในแต่ละเทอมินัลสามารถทำงานได้เช่นเดียวกับกำลังใช้งานในข่ายงานคอมพิวเตอร์นั้นแต่เพียงลำพัง

ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล สามารถปฏิบัติงานสำหรับวิธีการประมวลผลในทางออนไลน์ประเภทต่าง ๆ ดังกล่าวได้ในเวลาเดียวกัน โดยทำให้ประสิทธิภาพในการประมวลผลของคอมพิวเตอร์ที่ศูนย์กลางคงเดิม

ดังแสดงในรูปที่ 5.4.1





รูปที่ 5.4.1 ขบวนการประมวลผลต่างๆภายใต้การควบคุมของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

5.4.2 สามารถควบคุมข่ายงานคอมพิวเตอร์ชนิดต่าง ๆ ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลสามารถควบคุมข่ายงานคอมพิวเตอร์ได้หลายชนิด ตั้งแต่ระบบข่ายงานคอมพิวเตอร์อย่างง่าย (Simple Networks) ซึ่งประกอบด้วย เทมินัลเพียงลำพัง ไปจนถึงข่ายงานคอมพิวเตอร์อย่างใหญ่ (Large Scale Networks) ซึ่งประกอบด้วย หน่วยประมวลผลชนิดกระจายข่าวสารทางข้อมูลและคอมพิวเตอร์ที่ติดตั้งทำงานขนานร่วมกัน ในข่ายงานคอมพิวเตอร์

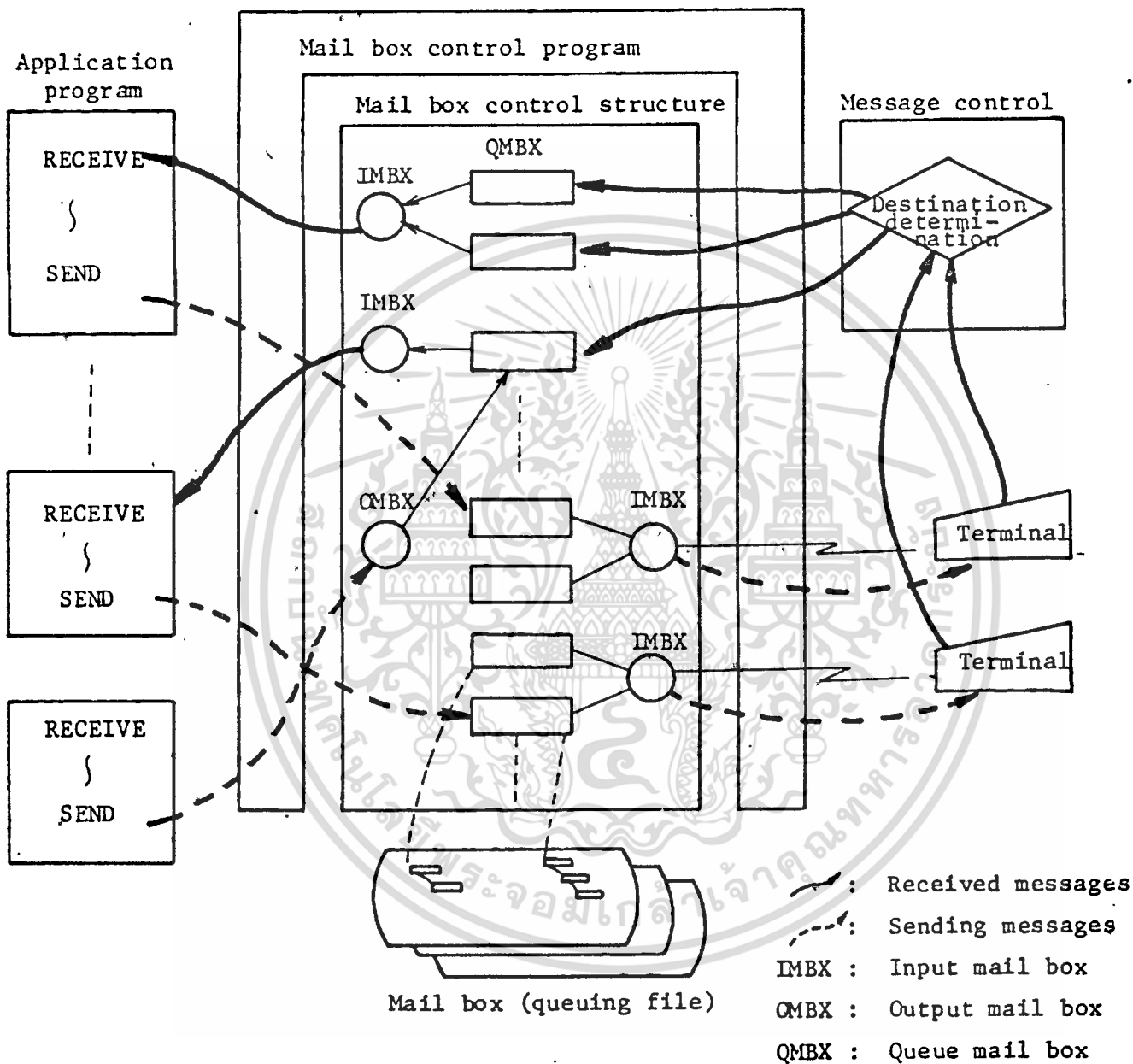
5.4.3 ควบคุมส่วนโครงสร้างที่พิกข้อมูลสำรอง การควบคุมการส่งผ่านข้อมูลระหว่างเทมินัลและโปรแกรมใช้งาน หรือ ระหว่างโปรแกรมในงานเดียวกัน ได้ใช้หลักการของระบบที่พิกข้อมูลสำรอง (Mail box System)

ในหลักการของที่พิกข้อมูลสำรองประกอบด้วย

ก) โครงสร้างส่วนควบคุมที่พิกข้อมูลสำรอง (Mail box Control Structure) แบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ ส่วนที่เก็บคำสั่งในการควบคุมการแลกเปลี่ยนข้อมูลรับ/ส่ง และส่วนที่เก็บพิกข้อมูล โครงสร้างนี้สามารถถูกกำหนดขึ้นโดยผู้ใช้ (USERS)

ข) ที่พิกข้อมูลสำรอง (Mailbox or Queue Mailbox) เป็นแฟ้มข้อมูลที่ใช้ในการเก็บข่าวสารทางข้อมูล การแลกเปลี่ยนข่าวสารจะเกิดขึ้นเมื่อมีคำสั่งจากโปรแกรมใช้งานบ่อนเข้ามา แฟ้มข้อมูลดังกล่าวสามารถกำหนดโดยผู้ใช้

ค) ซอฟต์แวร์โปรแกรมควบคุมที่พิกข้อมูล (Mail box Control Program) คือ ซอฟต์แวร์โปรแกรมที่ใช้ในการควบคุมการแลกเปลี่ยนข่าวสาร การควบคุมดังกล่าวจะเป็นไปตามคำสั่งในส่วนที่เก็บคำสั่งของโครงสร้างส่วนควบคุมที่พิกข้อมูลสำรอง

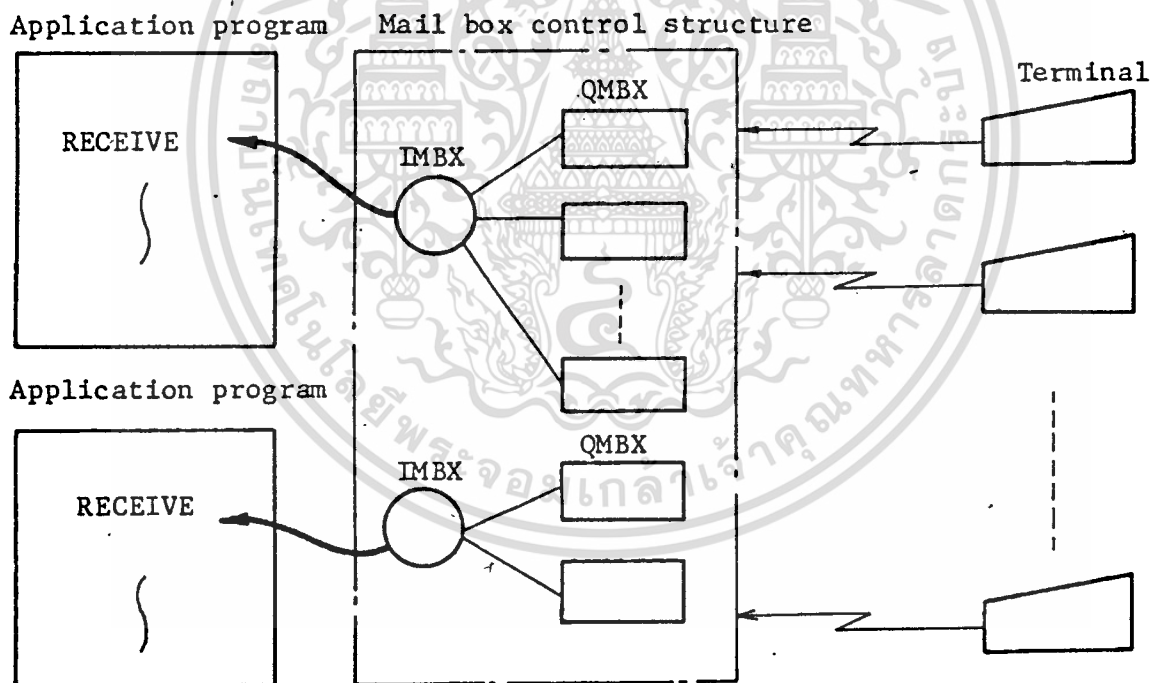


รูปแสดงการทำงานของที่พักข้อมูลสำรองเข้า-ออก

จากรูป พอดีสรุปรายละเอียดได้ดังนี้

i) การอ่านหรือรับข้อมูล จาก ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล โครงสร้างของที่พักข้อมูลสำรองแบ่งออกได้ตามลักษณะของระดับได้ 2 ระดับ คือ

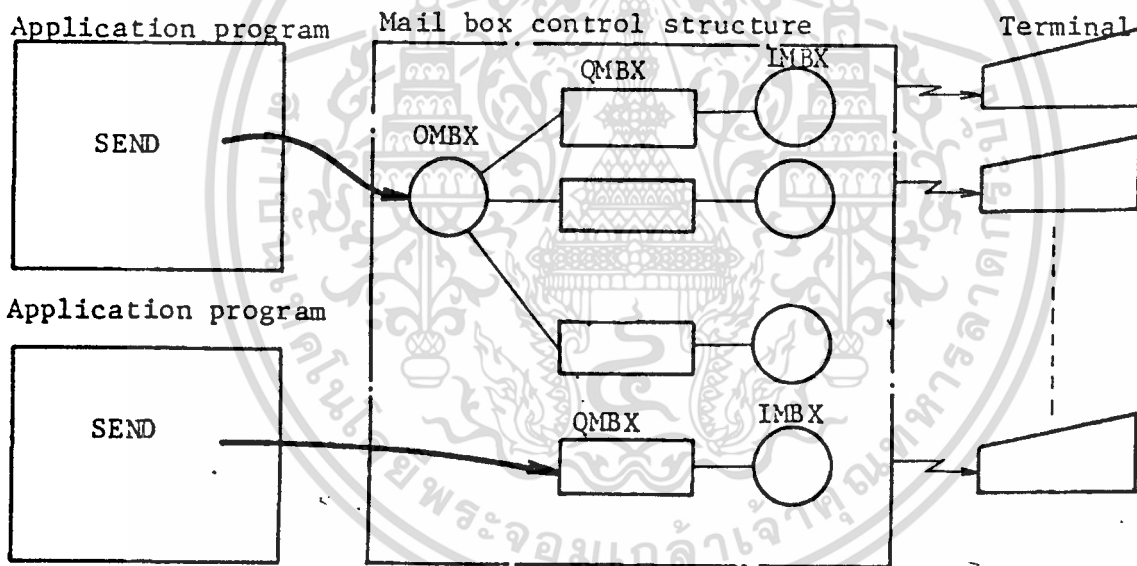
- ที่พักข้อมูลเข้า (Input Mail box) เป็นที่เก็บข่าวสารที่บอกถึงข้อมูลที่มีอยู่ในที่พักข้อมูลสำรอง
- ที่พักข้อมูลสำรอง (Queue Mail box) เก็บข้อมูลรายละเอียดของข่าวสาร เช่น จำนวนของข่าวสารที่รอการรับ/ส่ง, ตำแหน่งที่เก็บข่าวสารในหน่วยความจำ



รูปแสดงการทำงานของที่พักข้อมูลเข้า

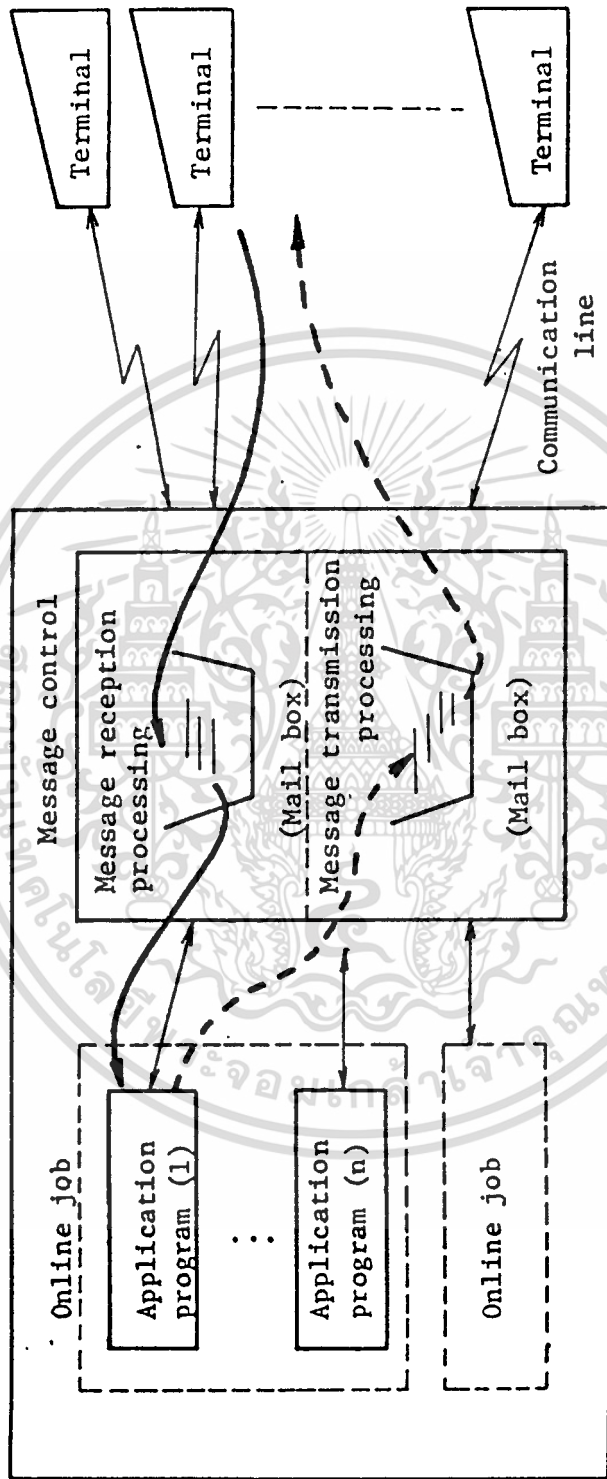
ii) การส่งข้อมูลออกจากโปรแกรมใช้งาน โครงสร้างของที่พักข้อมูลสำรองดังกล่าวในลักษณะนี้ แบ่งได้เป็น 2 ระดับ คือ


- ที่พักข้อมูลออก (Output Mail box) เก็บรายละเอียดการตัดสินใจในการเลือกที่พักข้อมูลสำรองในการส่งออก
- ที่พักข้อมูลสำรอง (Queue Mail box) ทำนองเดียวกัน (i) แต่ที่พักข้อมูลสำรองจะมีใช้แยกกันทั้งการรับ/ส่ง



รูปแสดงการทำงานของที่พักข้อมูลออก



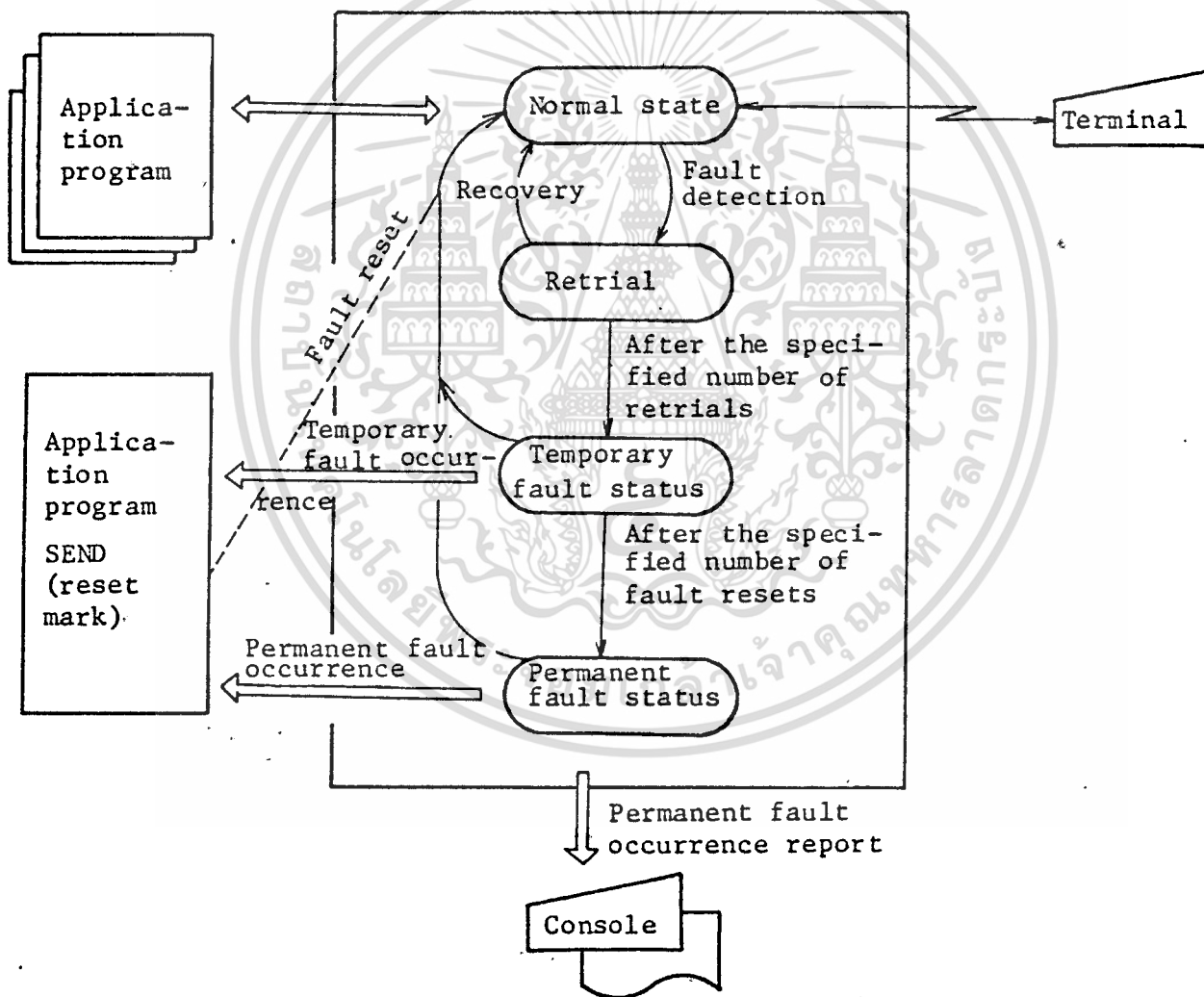


Remarks:  Flow of messages

รูปแสดง การควบคุมแลกเปลี่ยนข่าวสารทางข้อมูล

5.4.5 สามารถตรวจเช็คและปรับสภาพความผิดพลาดภายในข่ายงานคอมพิวเตอร์

เมื่อเกิดมีการผิดพลาดเกิดขึ้นภายในข่ายงานคอมพิวเตอร์ ย่อมมีผลต่อการทำงานของระบบออนไลน์ ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูลสามารถปรับสภาพความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจนกว่าจะกลับสู่สภาพ ซึ่งจะแจ้งสภาพการแก้ไขไปยังคอมพิวเตอร์ศูนย์กลาง และ แสดงรายละเอียดที่ผิดพลาด



รูปแสดงการตรวจเช็คสภาพความผิดพลาดภายในข่ายงานคอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 6

การติดต่อข่าวสารด้วยซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

6.1 บทนำ

หน้าที่ของขบวนการติดต่อข่าวสารทางข้อมูล ในระบบออนไลน์ถูกทำให้ง่ายจากการช่วยเหลือของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล ทำให้ผู้เขียนโปรแกรมสำหรับงานด้านระบบออนไลน์ไม่จำเป็นต้องคำนึงถึงองค์ประกอบในการติดต่อ เช่น ลักษณะ, ชนิดของ เทอมนัลที่ใช้งาน สายส่งประเภทต่าง ๆ, วิธีการรับ/ส่งข่าวสารภายใน ในบทนี้จะได้กล่าวรายละเอียดเกี่ยวกับ โครงสร้างฯ รายละเอียดการทำงานของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

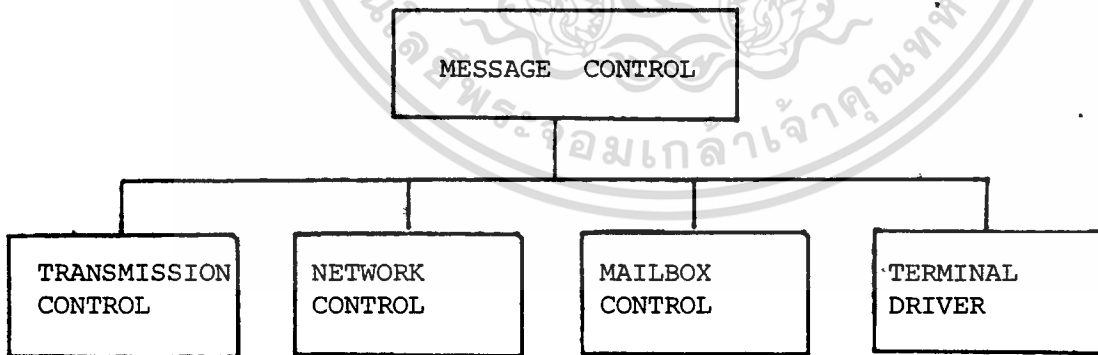


## 6.2 โครงสร้างทางซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

ซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล มีส่วนรับผิดชอบต่อข่าวสารที่มีการแลกเปลี่ยนกันระหว่างเทอร์มินัลและโปรแกรมออนไลน์ โครงสร้างทางซอฟต์แวร์ฯ สามารถแบ่งออกเป็น ส่วนต่าง ๆ ได้คือ

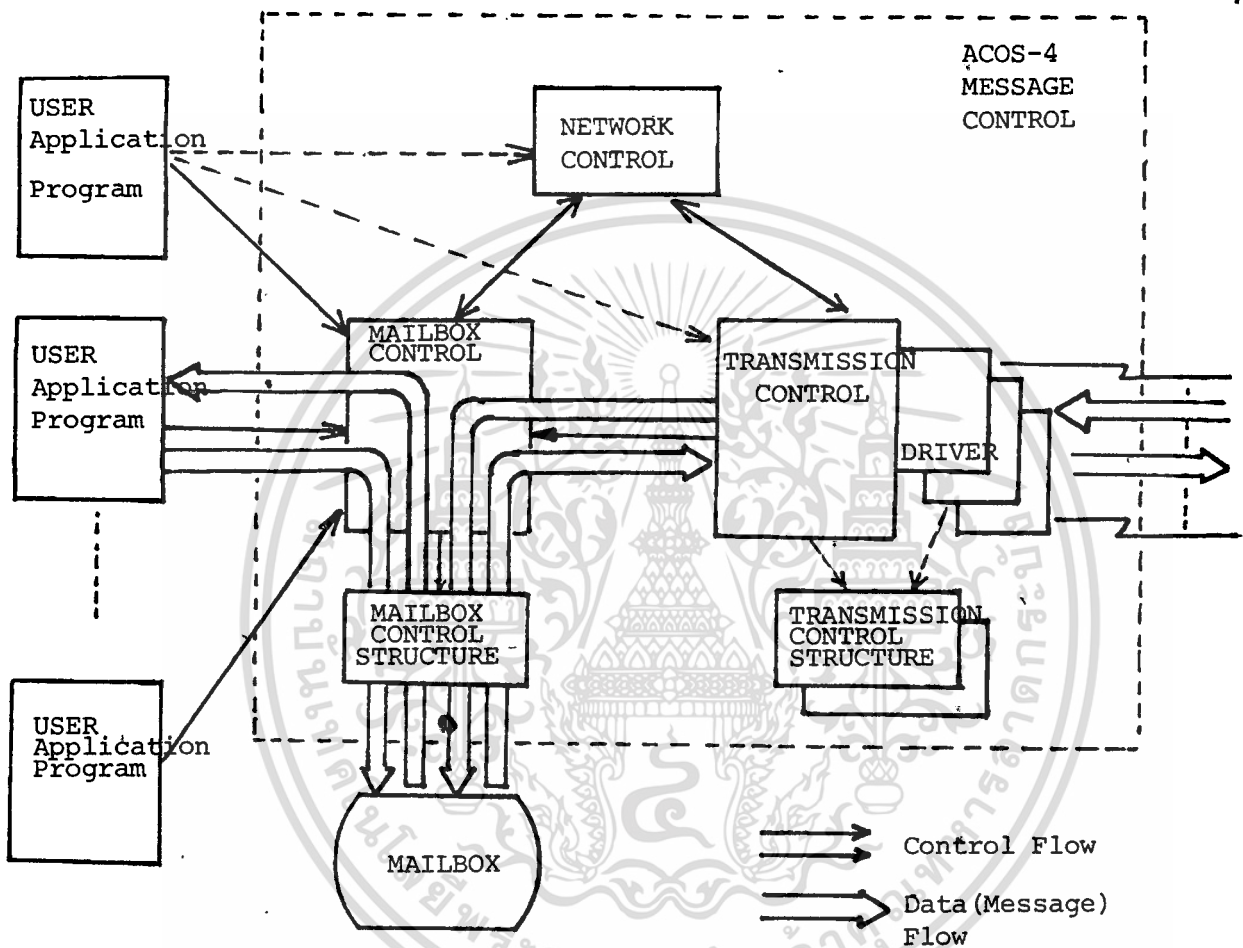
- ส่วนควบคุมการส่งข่าวสาร (Transmission Control)
- ส่วนควบคุมข่ายงานคอมพิวเตอร์ (Network Control)
- ส่วนควบคุมที่พักข้อมูลสำรอง (Mailbox Control)
- ส่วนควบคุมการติดต่อของเทอร์มินัล (Terminal Driver)

ดังรูปที่ 6.2



รูปที่ 6.2 โครงสร้างทางซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

### 6.3 ความสัมพันธ์ของซอฟต์แวร์ควบคุมฯ กับโปรแกรมออนไลน์



จากรูป

- ก) ส่วนควบคุมการส่งข่าวสาร เป็นซอฟต์แวร์ที่ใช้ควบคุมการติดต่อข่าวสารระหว่างสายส่งและเทอมินัล
- ข) ส่วนควบคุมการติดต่อของเทอมินัล ทำงานภายใต้ส่วนควบคุมการส่งข่าวสาร มีหน้าที่ตรวจจกความผิดพลาดที่เกิดขึ้นในสายส่งและ เทอมินัล
- ค) ส่วนควบคุมข่ายงานคอมพิวเตอร์ ทำหน้าที่ควบคุมข่ายงานคอมพิวเตอร์, เปิด/ปิดการติดต่อระหว่างเทอมินัลและศูนย์กลาง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ง) ส่วนควบคุมที่פקข้อมูลสำรอง ควบคุมการแลกเปลี่ยนข่าวสารระหว่างโปรแกรมออนไลน์และส่วนควบคุมการส่งข่าวสาร

จ) โปรแกรมออนไลน์ เป็นซอฟต์แวร์โปรแกรมที่เขียนขึ้นมาเองตามวัตถุประสงค์ที่ต้องการ

ฉ) ส่วนควบคุมโครงสร้างที่פקข้อมูลสำรอง ทำหน้าที่ควบคุมข่าวสารที่จัดเรียงอยู่ในที่פקข้อมูลสำรอง

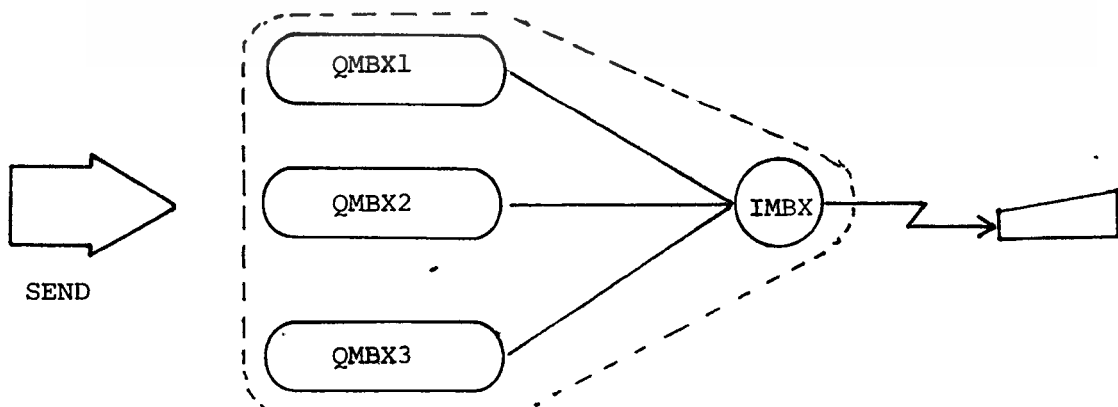
ช) ส่วนควบคุมโครงสร้างของการส่งข่าวสาร เก็บรวบรวมรายละเอียดทางด้านฮาร์ดแวร์ของสายส่งและเทอร์มินัล

#### 6.4 รายละเอียดของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล

รายละเอียดของซอฟต์แวร์ควบคุมข่าวสารทางข้อมูล เมื่อพิจารณาตามหน้าที่การทำงานสามารถแบ่งออกได้เป็น 4 ส่วนคือ

6.4.1 การจัดลำดับข้อมูลลงในที่פקข้อมูลสำรอง องค์ประกอบของการรับ/ส่งข่าวสารผ่านทางที่פקข้อมูลสำรอง มีดังนี้

- ก) แฟ้มข้อมูลของที่פקข้อมูลสำรอง แบ่งออกเป็น 2 ชนิด คือ
  - แฟ้มข้อมูลหลัก ใช้สำหรับข่าวสารที่ต้องการติดต่อด้วยความเร็วสูง
  - แฟ้มข้อมูลรอง ใช้ในกรณีที่ต้องการติดต่อข่าวสารที่มีความเร็วต่ำ
- ข) จัดเรียงลำดับข่าวสารตามความสำคัญก่อน-หลัง ดังรูปที่ 6.4.1 (ข)



รูปที่ 6.4.1(ข) การจัดเรียงลำดับข่าวสารตามความสำคัญก่อน-หลัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้