

เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติควบคุมด้วยไมโครโปรเซสเซอร์

MICROPROCESSOR CONTROLLED PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE

ถนอมศักดิ์ บุญยะลีพรรณ

THANORMSAK BOONYALEEPUN

อาจารย์ที่ปรึกษา

สิทธิชัย ไคไคยอุดม Ph.D.

ADVISOR

SITTHICHAI POKKAIYAUDOM Ph.D.

วิทยานิพนธ์สำหรับปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิศวกรรมไฟฟ้า

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า วิทยาเขตเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2527

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คณะกรรมการบัณฑิตศึกษา

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า วิทยาเขตเจ้าพระยาหทาร ลาดกระบัง

แบบฟอร์มการให้คะแนนการสอบวิทยานิพนธ์

สำหรับนักศึกษาระดับมหาบัณฑิต

ชื่อนักศึกษา ... นายณนอมศักดิ์ บุญยะสิทธิ์พรณ ... เลขประจำตัว ... ๒๔.๐๐๑๐

ชื่อเรื่องวิทยานิพนธ์ ... เครื่องรูดสายโทรศัทสาธาณอค์โนมิคขนาดกลางควบคุมด้วยไมโครโปรเซสเซอร์
Microprocessor Controlled Private Automatic Branch Exchange

ชื่ออาจารย์ผู้ควบคุมการสอบ	ลายมือชื่อ	ผลการสอบ
รศ.ดร. สิทธิชัย โฉโคขอกม		ผ่าน
รศ. มนูญ สุขเกษม		ผ่าน
รศ. ชม กิมปาน		ผ่าน
ดร. แฉนนิช มวัน		ผ่าน
ดร. วลัยธา สุระกำพลพร		ผ่าน
ดร. จเร สุวชัยปญญา		ผ่าน

วัน/เดือน/ปี ที่สอบ ... พฤศจิกายน ๒๕๒๗ ... เวลา : ๑๕.๐๐ ... น. สถานที่ : ห้อง A ... ๓๐๕



คณะกรรมการบัณฑิตศึกษา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้วยประการ
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

017350

สารบัญ

หน้า

บทคัดย่อ

III

ABSTRACT

IV

บทที่ 1 บทนำ

1

บทที่ 2 เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

3

2.1 ระบบของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

3

2.2 ขีดความสามารถของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขา
อัตโนมัติที่พัฒนาขึ้น

3

2.3 สัญญาณต่าง ๆ ภายในระบบของชุมสายโทรศัพท์สาขา
อัตโนมัติ

6

2.4 การทำงานของโทรศัพท์ภายใน

6

2.5 การทำงานของพนักงานต่อโทรศัพท์

7

2.6 การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์ที่พัฒนาขึ้นมา

7

บทที่ 3 ระบบไมโครโปรเซสเซอร์

8

3.1 โครงสร้างของระบบไมโครโปรเซสเซอร์

8

3.2 ระบบไมโครโปรเซสเซอร์ที่ออกแบบ เพื่อควบคุมการทำงาน
ของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง

9

3.3 รายละเอียดของอุปกรณ์และวงจรที่ใช้ในระบบไมโครโปรเซสเซอร์

10

บทที่ 4 การควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง

ด้วยระบบไมโครโปรเซสเซอร์

18

4.1 การกำหนดชื่อจุดสัญญาณเข้าออกที่ใช้ควบคุม เครื่องชุมสาย
โทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง

18

4.2 หน่วยควบคุมโทรศัพท์ภายใน

20

4.3 หน่วยแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน

33

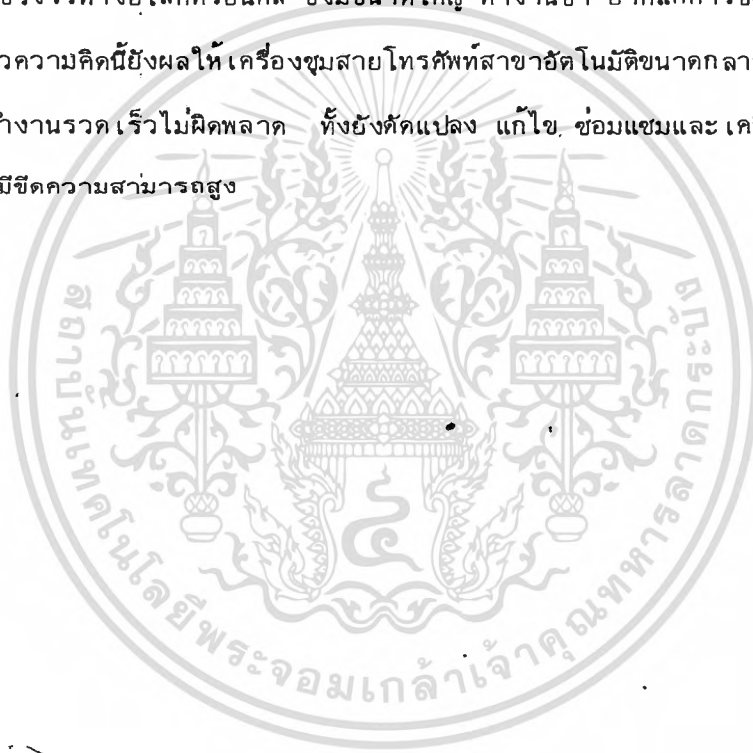
4.4 ส่วนคีย์บอร์ด

35

บทที่ 5	การทำงานของซีพียูในระบบไมโครโปรเซสเซอร์	46
5.1	ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมหลัก	46
5.2	ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมเริ่มต้น	48
5.3	ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมส่วนสแกนคีย์บอร์ด	50
5.4	ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมสแกนส่วนแสดงผลสถานะ ของโทรศัพท์ภายใน	54
5.5	ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมสแกนโทรศัพท์ภายใน และคู่สายภายนอก	55
บทที่ 6	บทสรุป	66
	กิตติกรรมประกาศ	68
	เอกสารอ้างอิง	69
	ภาคผนวก	70
	ภาคผนวกที่ 1 แสดงไฟล์ซาร์ทการสแกนคีย์บอร์ดและส่วนแสดงผล	70
	ภาคผนวกที่ 2 แสดงโปรแกรมที่ใช้งานทั้งหมด	73
	ภาคผนวกที่ 3 วิธีใช้โทรศัพท์ภายในของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ สาขาอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้นมา	96

บทคัดย่อ

วิทยานิพนธ์นี้เสนอการนำระบบไมโครโพร เซสเซอร์ไปประยุกต์ใช้กับระบบชุมสาย-โทรศัพท์สาขาขนาดกลาง โดยใช้ไมโครโพร เซสเซอร์เป็นตัวควบคุมการทำงานของระบบทั้งหมด แทนระบบเก่าที่ใช้วงจรทางอิเล็กทรอนิกส์ ซึ่งมีขนาดใหญ่ ทำงานช้า ยากแก่การซ่อมแซม, แก้ไข และตัดแปลง แนวความคิดนี้ยังผลให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางนี้มีขนาด เครื่องทั้งหมด เล็กลง ทำงานรวดเร็วไม่ผิดพลาด ทั้งยังตัดแปลง แก้ไข ซ่อมแซมและเคลื่อนย้ายได้ง่าย ราคาถูกมากและมีขีดความสามารถสูง



ABSTRACT

This thesis presents the application of microprocessor control to a PABX (Private Automatic Branch Exchange) system. Usually, a PABX controlled by linear circuits is very big in size, slow in operation, hard to improve, and inflexible. To overcome these disadvantages, we use a microprocessor system instead of previous linear circuits to control a PABX system. The new method allows a PABX of much smaller size, faster and error free operation, greater flexibility and adaptability.

บทที่ 1

บทนำ

(Introduction)

ปัจจุบันความเจริญก้าวหน้าทางวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี เป็นไปอย่างรวดเร็ว ความเจริญก้าวหน้าเหล่านี้แผ่ขยายไปทั่วโลกได้ต้องอาศัยการสื่อสารและการคมนาคม จึงสามารถกล่าวได้ว่า การคมนาคมและการสื่อสาร เป็นสื่อกลางของความเจริญก้าวหน้าทั้งหมดในโลก

การสื่อสารมีอยู่หลายรูปแบบ ที่จะกล่าวถึงในที่นี้ คือการสื่อสารทางโทรศัพท์ โทรศัพท์เป็นเครื่องมือสื่อสารที่สะดวก, รวดเร็ว และง่ายต่อการใช้งาน ตลอดจนค่าใช้จ่ายน้อยกว่าถ้าคิดเปรียบเทียบกับวิธีการสื่อสารระบบอื่น ๆ เช่น โทรพิมพ์ หรือโทรเลข เป็นต้น

ระบบโทรศัพท์จึง เป็นระบบซึ่งน่าสนใจที่จะค้นคว้าและพัฒนาให้เจริญก้าวหน้าต่อไป การที่จะโทรศัพท์จากที่หนึ่งไปยังที่ต่าง ๆ ได้จำเป็นต้องผ่านชุมสายโทรศัพท์ ซึ่งในปัจจุบันส่วนใหญ่จะเป็นแบบอัตโนมัติ ชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติมีตั้งแต่ขนาดเล็กจนถึงขนาดใหญ่มาก ๆ แล้วแต่ความเหมาะสมในการใช้งาน ชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง เป็นเครื่องชุมสายที่นิยมใช้กันมากในวงการธุรกิจและอุตสาหกรรม เช่น บริษัทหรือห้างร้านใหญ่และโรงงานต่าง ๆ เป็นต้น ซึ่งเราต้องสั่งซื้อจากต่างประเทศทำให้ราคาแพง เครื่องชุมสายมีขนาดใหญ่ ยากแก่การติดตั้ง, ซ่อมแซมและบำรุงรักษา ส่วนควบคุมการทำงานของระบบทั้งหมดใช้วงจรเชิงเส้น (Linear circuit) ซึ่งทำงานช้า, ติดแปลงแก้ไขและพัฒนาได้ยาก ด้วยเหตุผลเหล่านี้ จึงทำให้เกิดแนวความคิดที่นำเอาระบบไมโครโพรเซสเซอร์มาประยุกต์ใช้เป็นส่วนควบคุมการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาแทนระบบเก่าเพราะไมโครโพรเซสเซอร์ เป็นระบบที่ทำงานได้รวดเร็วมีความผิดพลาดน้อย ทั้งยังดัดแปลงแก้ไขได้ง่าย ทั้งนี้เนื่องจากไมโครโพรเซสเซอร์ทำงานด้วยโปรแกรม (Program) การแก้ไขและพัฒนาโปรแกรมซึ่งเป็นซอฟต์แวร์ (Software) ย่อมทำได้สะดวก, รวดเร็วและดีกว่าการแก้ไขวงจรทางอิเล็กทรอนิกส์ซึ่งเป็นอุปกรณ์ฮาร์ดแวร์ (Hardware)

ดังนั้นวิทยานิพนธ์นี้จึงเสนอ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางที่ใช้ระบบไมโครโพรเซสเซอร์เป็นส่วนควบคุมการทำงานทำให้เครื่องมีขนาดเล็ก ง่ายแก่การเคลื่อนย้ายและติดตั้ง ทั้งยังราคาถูกกว่ามาก ในขณะที่ทำงานได้รวดเร็วและขีดความสามารถของเครื่อง

เนื้อเรื่องในวิทยานิพนธ์นี้ได้แยกหัวข้อไว้เป็นบท ๆ ดังนี้

บทที่ 1 กล่าวถึงความ เป็นมาของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์ สาขา
อัตโนมัติ และแนวความคิดของวิทยานิพนธ์

บทที่ 2 บทนี้กล่าวถึงระบบ เครื่องชุมสายโทรศัพท์ สาขาอัตโนมัติ
และขีดความสามารถของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางที่พัฒนาขึ้น

บทที่ 3 เป็นการกล่าวถึงไมโครโปรเซสเซอร์ และระบบไมโครโปร
เซสเซอร์ที่ใช้งานใน เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางที่พัฒนาขึ้นมา

บทที่ 4 กล่าวถึงการควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ
ขนาดกลางด้วยไมโครโปรเซสเซอร์

บทที่ 5 กล่าวถึงการทำงานของส่วนที่เป็นหัวใจในระบบไมโครโปรเซส-
เซอร์ คือ หน่วยประมวลผลกลาง (Central Precessing Unit)

บทที่ 6 เป็นการสรุปผลการทดลองใช้งาน และวิจารณ์ข้อดีข้อเสีย เพื่อ
เป็นแนวทางในการพัฒนาต่อไป

ภาคผนวกแสดงไฟล์วาร์ท ขั้นตอนการทำงานของซีพียูโดยละเอียดและ
โปรแกรมที่ใช้งานจริง โดยใช้ไอซี เบอร์ Z = 80 CPU เป็นหน่วยประมวลผลกลาง
รวมทั้งวิธีใช้โทรศัพท์ภายในของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้นมา

บทที่ 2

เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

'Private Automatic Branch Exchange (PABX)

เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ คือ เครื่องมือที่ใช้ขยายคู่สายโทรศัพท์ให้มากขึ้น เป็นสื่อกลางอำนวยความสะดวกในการสื่อสารให้ดียิ่งขึ้นระหว่างบุคคลในโรงงานหรือบริษัท เป็นต้น ดังนั้นถ้าเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติมีขีดความสามารถสูงเท่าใดก็จะช่วยอำนวยความสะดวกและความคล่องตัวในการติดต่อสื่อสารมากขึ้นเท่านั้น

2.1 ระบบของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

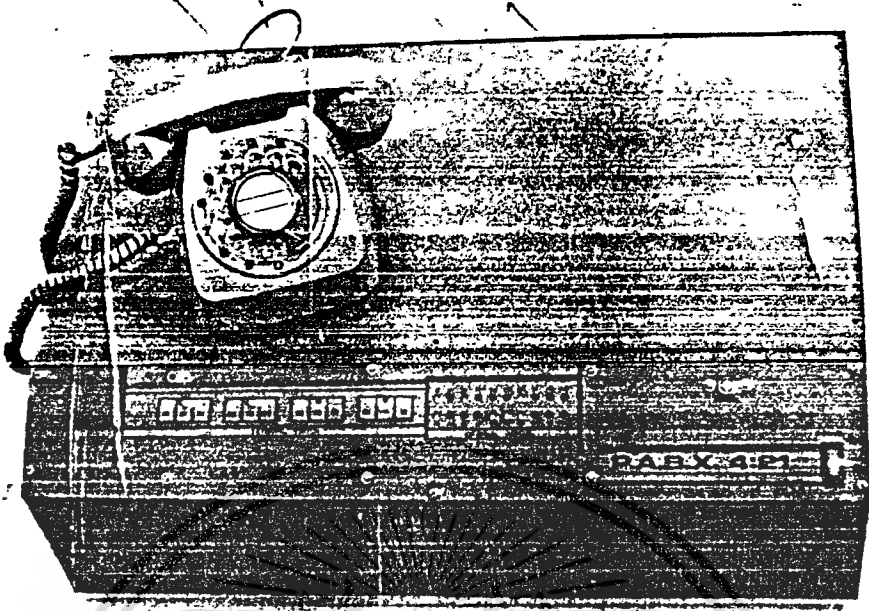
เครื่องชุมสายระบบ เก่าส่วนมากจะเป็นระบบครอสบาร์ (Cross bar) ซึ่งใช้กับโทรศัพท์แบบหมุน (Dial) เครื่องโทรศัพท์ชนิดนี้ราคาถูกแต่เครื่องชุมสายมีราคาแพงมาก มีขนาดใหญ่ซ่อมแซมยาก การติดตั้งและการขนย้ายไม่สะดวก ถึงแม้จะได้มีการพัฒนาเปลี่ยนแปลงมาใช้ระบบไมโครโปรเซสเซอร์ซึ่งทำให้เครื่องชุมสายมีขนาดเล็กลง ราคาถูกลง และขีดความสามารถสูงขึ้นก็ตาม แต่ส่วนมากจะต้องใช้กับโทรศัพท์ที่ออกแบบใหม่ขึ้นมาเพื่อใช้เฉพาะกับเครื่องชุมสายนั้น ๆ ซึ่งโทรศัพท์เหล่านี้มีราคาแพงมากทำให้ราคารวมทั้งหมดของระบบยังคงสูงมาก

เครื่องชุมสายสาขาอัตโนมัติขนาดกลางที่เสนอในวิทยานิพนธ์นี้ เน้นถึงราคาในการผลิตต่ำ สามารถผลิตได้เองภายในประเทศอุปกรณ์ที่ใช้ไม่ว่าจะเป็นส่วนของวงจรสร้างสัญญาณต่าง ๆ หรือส่วนของระบบไมโครโปรเซสเซอร์ เป็นอุปกรณ์ที่หาซื้อได้ทั่วไปในท้องตลาดในราคาถูก ทำให้สะดวกต่อการซ่อมแซมแก้ไขและบำรุงรักษา ทั้งยังมีขีดความสามารถสูงไม่แพ้เครื่องชุมสายของต่างประเทศในขณะที่ใช้กับโทรศัพท์แบบหมุนทั่ว ๆ ไปได้ ไม่ว่าจะเป็นระบบ 10 พัลส์ต่อนาที (10 pulses per second หรือ 10 PPS) หรือ 20 พัลส์ต่อนาที รวมทั้งสามารถใช้กับโทรศัพท์แบบกดปุ่มที่เป็นระบบพัลส์ได้ด้วย สาเหตุที่ออกแบบให้ใช้กับโทรศัพท์แบบหมุนได้เพราะว่าเป็นโทรศัพท์ที่มีราคาถูก หาซื้อได้ง่าย ทำให้ต้นทุนรวมของเครื่องทั้งหมดมีราคาถูกกว่าเดิมมาก

2.2 ขีดความสามารถของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้น

ขีดความสามารถของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางที่พัฒนาขึ้น

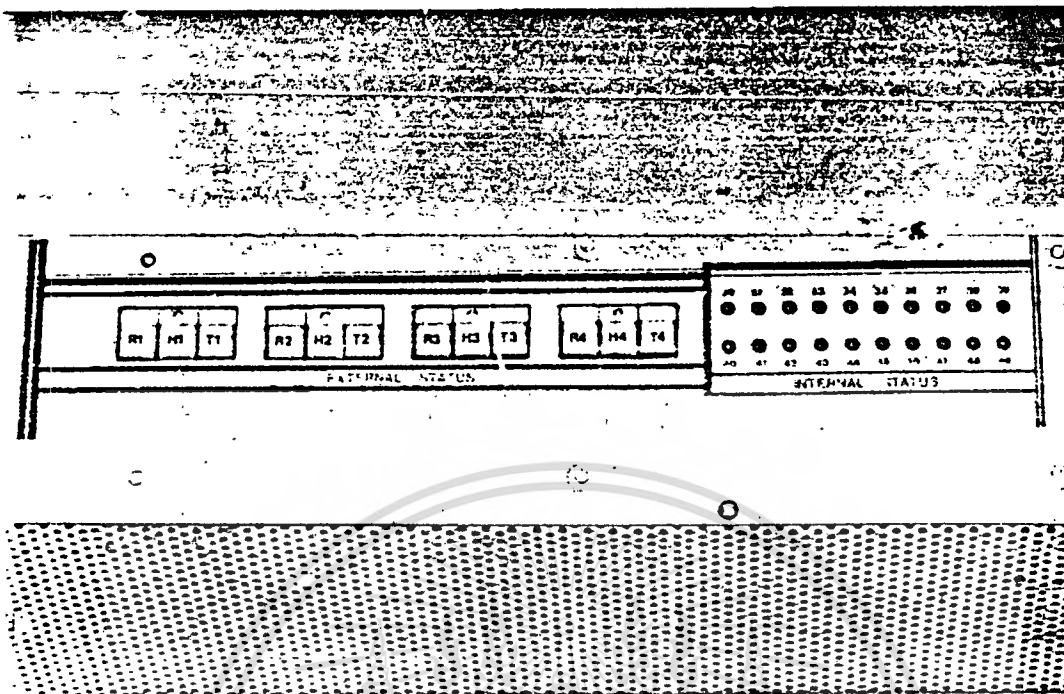
เป็นดังนี้
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.1 รูปลักษณะของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง

1. สามารถต่อกับคู่สายภายนอก (External lines) หมายถึงคู่สายขององค์การโทรศัพท์ได้ 4 คู่สาย
2. มีคู่สายโทรศัพท์ภายใน (Internal lines) 21 คู่สาย รวมทั้งคู่สายของพนักงานต่อโทรศัพท์หรือโอเปอเรเตอร์ (Operator) ด้วย
3. ที่ตัวเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ มีส่วนแสดงผลที่แสดงสถานะ (Status) การทำงานของคู่สายภายใน และภายนอกว่าคู่สายใด ถูกใช้งานอยู่บ้าง มีลักษณะ ดังรูปที่ 2.2
4. มีคีย์บอร์ด (Keyboard) เพื่ออำนวยความสะดวกให้กับโอเปอเรเตอร์ (Operator) ในการใช้สายนอก ไม่ว่าจะเป็นการรับ, การหักสาย และการโอนคู่สายนอกไปยังโทรศัพท์ภายใน
5. โอเปอเรเตอร์สามารถหักคู่สายภายนอก ได้ทั้ง 4 คู่สายพร้อมกันเพื่อติดต่อไปยังคู่สายภายใน แล้วจึงค่อยโอนคู่สายภายนอกนั้น ๆ ให้กับคู่สายภายในได้ตามต้องการ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.2 ส่วนแสดงผลของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

6. เครื่องชุมสายนี้สามารถโปรแกรมบังคับเครื่องโทรศัพท์ภายในให้สามารถโทรทางไกลได้หรือไม่ได้ตามที่ต้องการ

7. ในระบบของเครื่องชุมสายนี้มีช่องสัญญาณในการติดต่อ (Channel, Talking path หรือ Route) 4 ช่องสัญญาณ กล่าวคือโทรศัพท์ภายในสามารถใช้ติดต่อกันได้ 8 เครื่อง พร้อม ๆ กัน

8. โทรศัพท์ภายในขณะที่ติดต่อกับสายนอกอยู่สามารถหักสายนอกของตัวเองที่ใช้อยู่ได้ เพื่อติดต่อกับคู่สายภายในด้วยกันเอง แล้วค่อยกลับมาใช้สายนอกที่หักสายไว้ได้อีก หรือสามารถจะโอนคู่สายภายนอกของตนเองไปให้กับโทรศัพท์ภายในเครื่องอื่น ๆ ได้

9. ในกรณีที่เปิดเครื่องชุมสายโทรศัพท์หรือไฟดับ เครื่องจะต่อสายนอกทั้ง 4 คู่สาย เข้าเครื่องโทรศัพท์ภายในโดยตรง 4 เครื่อง โดยอัตโนมัติ

2.3 สัญญาณต่าง ๆ ภายในระบบของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ ในวิทยานิพนธ์นี้

ลักษณะสัญญาณต่าง ๆ ภายในระบบเครื่องชุมสายโทรศัพท์ เป็นดังนี้

1. สัญญาณให้ทวน (Dial tone) คือสัญญาณที่เครื่องชุมสายโทรศัพท์ แจ้งให้ผู้ใช้โทรศัพท์ทราบว่า เครื่องชุมสายโทรศัพท์ พร้อมแล้วที่จะให้ผู้ใช้โทรศัพท์ทวนหมายเลข โทรศัพท์ที่ต้องการจะติดต่อด้วย มีลักษณะเป็นสัญญาณที่มีความถี่ประมาณ 400 เฮิรตซ์ (400 Hz) ต่อเนื่องกันตลอด

2. สัญญาณเรียกกลับ (Ringback tone) คือสัญญาณที่เครื่องชุมสาย โทรศัพท์แจ้งผู้ใช้โทรศัพท์หลังจากทวนหมายเลขที่ต้องการจะติดต่อแล้ว ว่าสามารถติดต่อคู่สาย โทรศัพท์ที่ต้องการได้ มีลักษณะ เป็นสัญญาณความถี่ประมาณ 400 เฮิรตซ์ ดังและเจียบเป็นช่วง ๆ กล่าวคือ ดังประมาณ 1 วินาที และเจียบประมาณ 2 วินาที

3. สัญญาณไม่ว่าง (Busy tone) คือสัญญาณที่เครื่องชุมสายโทรศัพท์ แจ้งผู้ใช้โทรศัพท์หลังจากทวนหมายเลขที่ต้องการจะติดต่อด้วยทราบว่าไม่สามารถติดต่อคู่สายนั้น ได้ มีลักษณะ เป็นสัญญาณความถี่ประมาณ 500 เฮิรตซ์ ดังและเจียบในช่วงเวลา 0.3 วินาที เท่า ๆ กัน

4. สัญญาณเรียก (Ringing) คือสัญญาณที่เครื่องชุมสาย โทรศัพท์ ส่งไปยัง เครื่องโทรศัพท์ภายใน เพื่อแจ้งให้ทราบว่า มีผู้อื่นต้องการติดต่อดัง มีลักษณะ เป็นสัญญาณความถี่ประมาณ 25 เฮิรตซ์ มีขนาด (Amplitude) ประมาณ 100 โวลต์ ติด และดับเป็นช่วง ๆ เหมือนและพร้อมกับสัญญาณเรียกกลับ

2.4 การทำงานของโทรศัพท์ภายใน

การทำงานของโทรศัพท์ภายในของ เครื่องชุมสายอัตโนมัติ เป็นดังนี้

เมื่อ เริ่มยกหูฟัง (Handset) ผู้ใช้จะได้รับสัญญาณให้ทวน ผู้ใช้จะเลือกที่จะติดต่อภายนอกหรือภายใน ถ้าทวนเลข 0 นำหน้าหมายเลขนอกชุมสายก็จะติดต่อภายนอกได้ ทวนเลข 9 เมื่อต้องการติดต่อกับพนักงานต่อโทรศัพท์ ถ้าจะติดต่อโทรศัพท์ภายในด้วยตนเอง ใช้การทวนหมายเลข 2 ตัว ในการเรียก (หมายเลข 30 ถึง 49) ถ้าติดต่อไม่ได้จะได้รับ สัญญาณไม่ว่าง แต่ถ้าติดต่อได้ เครื่องชุมสายจะส่งสัญญาณเรียกไปยัง เครื่องโทรศัพท์ผู้ถูก เรียก และส่งสัญญาณเรียกกลับไปยัง เครื่องผู้เรียกในเวลาเดียวกัน จากนั้นจะสามารถติดต่อกันได้

ในกรณีที่เครื่องโทรศัพท์ภายในใช้สายนอกอยู่ สามารถหักสายนอกนั้นได้ โดยการหมุน เลข 5 เครื่องชุมสายจะหักสายนอกนั้นไว้โดยไม่ให้ใครใช้สายนอกนั้นได้ แล้วตอบสัญญาณให้หมุนกลับมาให้ทราบ ผู้ใช้สามารถติดต่อกับโทรศัพท์ภายในเครื่องอื่น ๆ ได้ โดยการหมุนหมายเลขประจำตัวของเครื่องโทรศัพท์ภายในนั้น ๆ ในกรณีที่ผู้หักสายนอกนั้นติดต่อยังโทรศัพท์ภายในเครื่องอื่น ๆ ไม่ได้หรือติดต่อก็ได้ แต่ผู้ใช้นั้นต้องการเรียกสายนอกที่หักไว้กลับมาก็ทำได้โดยการหมุน เลข 2 และถ้าต้องการโอนสายนอกนั้นไปให้ผู้อื่น หลังจากการหักสายนอกแล้ว หมุนหมายเลขเครื่องภายในที่ต้องการจะโอนสายนอกให้ เมื่อติดต่อกับเครื่องภายในนั้นได้แล้ว แจ้งให้ผู้ถูกเรียกทราบว่าต้องการจะโอนสายนอกให้ หลังจากนั้นตนเองวางหูฟังเสีย ผู้ถูกเรียกหมุน เลข 2 เครื่องชุมสายจะทำการต่อสายนอกนั้น ให้ผู้ถูกเรียกตามที่เราร้องการ

2.5 การทำงานของพนักงานต่อโทรศัพท์

เครื่องโทรศัพท์ของโอ เพอร์ เร เดอร์ทำงานเหมือนกับโทรศัพท์ภายในทุกประการ ต่อกันตรงที่ความสะดวกกว่าในการใช้สายนอก กล่าวคือ พนักงานต่อโทรศัพท์สามารถติดต่อกับสายนอกได้ โดยการกดคีย์บอร์ด R1, R2, R3 และ R4 ตามลำดับสายนอกคู่สายที่ 1, 2, 3 และ 4 โดยไม่ต้องหมุน เลข 0 ถ้าต้องการจะหักสายนอกทำได้โดยการกดคีย์บอร์ด H1, H2, H3 และ H4 ตามลำดับของคู่สายนอกที่ต้องการจะหักสายโดยไม่ต้องหมุน เลข 5 และเมื่อติดต่อกับเครื่องภายในได้จะโอนสายนอกให้ โดยการกดคีย์บอร์ด T1, T2, T3 และ T4 ตามลำดับที่ต้องการ โดยที่ผู้ที่ถูกโอ เพอร์ เร เดอร์เรียกไม่ต้องหมุน เลข 2

2.6 การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ที่พัฒนาขึ้นมา

ในเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติทั่วไป การหาช่องสัญญาณติดต่อที่ว่าง (Route scanning) เครื่องชุมสายจะสแกน (Scan) ไปตามลำดับตั้งแต่ช่องติดต่อสัญญาณที่ 1, 2, 3 และ 4 ตามลำดับว่าช่องสัญญาณติดต่อใดว่าง ก็จะใช้ช่องสัญญาณติดต่อนั้น จะเห็นได้ว่าช่องสัญญาณติดต่อที่ 1 ถูกใช้งานมากที่สุด และช่องที่ 2, 3, 4. ถูกใช้งานรองตามลำดับลงมา ดังนั้นอุปกรณ์ที่เกี่ยวกับช่องสัญญาณติดต่อที่ 1 จะเสียหายหรือชำรุดก่อนช่องสัญญาณติดต่ออื่น ๆ ซึ่งพบเห็นเป็นประจำในเครื่องชุมสายสาขาทั่วไป แต่สำหรับเครื่องชุมสายในวิทยานิพนธ์นี้ ใช้ระบบการแบ่งเวลา (Time division) ในการเลือกช่องสัญญาณติดต่อ เพื่อให้การใช้ช่องสัญญาณติดต่อทุก ๆ ช่องเป็นไปอย่างเท่าเทียมกัน ทำให้อายุการใช้งานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางยืนยาวกว่าเครื่องชุมสายโทรศัพท์ทั่วไป

บทที่ ๓

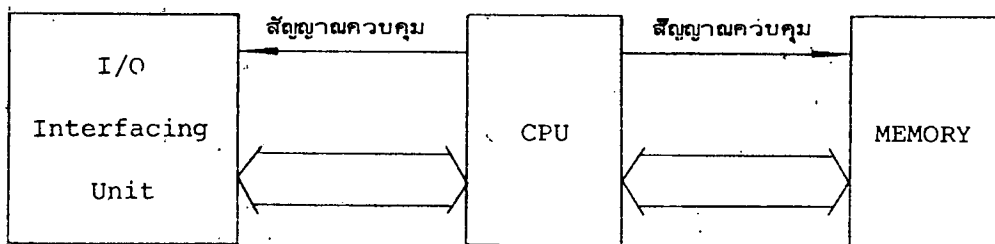
ระบบไมโครโปรเซสเซอร์ (Microprocessor system)

ตามที่เรารวบรวมกันอยู่แล้วว่าคอมพิวเตอร์ (Computer) เป็นสมองกลที่สามารถคำนวณ แยกแยะข้อมูล, เก็บข้อมูลและตัดสินใจต่าง ๆ ตามที่เรากำหนดได้รวดเร็ว และถูกต้องมากกว่าการที่ให้นมนุษย์คิด เนื่องจากคอมพิวเตอร์ สามารถปฏิบัติคำสั่งไม่ว่าจะเป็นทางคณิตศาสตร์ (Arithmetics), ลอจิก (Logic) การเก็บข้อมูล และอื่น ๆ ภายในเวลา 1 วินาทีได้เป็นจำนวนแสน ๆ คำสั่ง จากงานชิ้นเดียวกันถ้าให้มนุษย์คิดจะต้องใช้เวลาเป็นอาทิตย์หรือเป็นเดือนจึงจะได้คำตอบ จากความสามารถสูงนี้เองทำให้คอมพิวเตอร์เข้ามามีบทบาทในความเจริญก้าวหน้าใหม่ ไม่ว่าจะเป็นทางด้านวิทยาศาสตร์, ธุรกิจ และอุตสาหกรรม เป็นต้น

ในปัจจุบันเทคโนโลยีของการผลิตวงจรรวมขนาดใหญ่ (Large Scale Integration หรือ LSI) เจริญก้าวหน้าไปอย่างมาก ทำให้สามารถบรรจุวงจรทางอิเลคทรอนิกส์หลาย ๆ วงจรลงในแผ่นวงจรรวมแผ่นเดียว ซึ่งเรียกว่าชิพ (Chip) ได้ ดังนั้นจึงสามารถบรรจุวงจรหน่วยต่าง ๆ ของคอมพิวเตอร์ คือ หน่วยควบคุม (Control Unit) หน่วยคำนวณ (Arithmetics and Logic unit) หน่วยความจำ (Memory) บางส่วน และวงจรควบคุมการส่งและรับสัญญาณภายนอกบางส่วน เข้าไว้ในชิพเพียงชิพเดียว เรียกว่าไมโครโปรเซสเซอร์ ซึ่งสามารถประมวลผลข้อมูลต่าง ๆ และควบคุมหน่วยอื่น ๆ ให้ทำงานไปด้วยกันได้

๓.1 โครงสร้างของระบบไมโครโปรเซสเซอร์

โครงสร้างของระบบไมโครโปรเซสเซอร์โดยทั่วไปสามารถเขียนเป็นบล็อกไดอะแกรมดังรูปที่ 3.1 CPU เป็นหน่วยประมวลผลกลาง ทำหน้าที่คำนวณทางคณิตศาสตร์ ลอจิก และแยกแยะข้อมูล มี Memory เป็นที่เก็บโปรแกรมหลัก (Monitor program) รวมทั้งข้อมูลและผลการคำนวณจาก CPU โดยมี I/O Interfacing unit เป็นตัวรับส่งข้อมูลติดต่อกับภายนอก



รูปที่ ๑.๑ แสดงโครงสร้างของระบบไมโครโปรเซสเซอร์

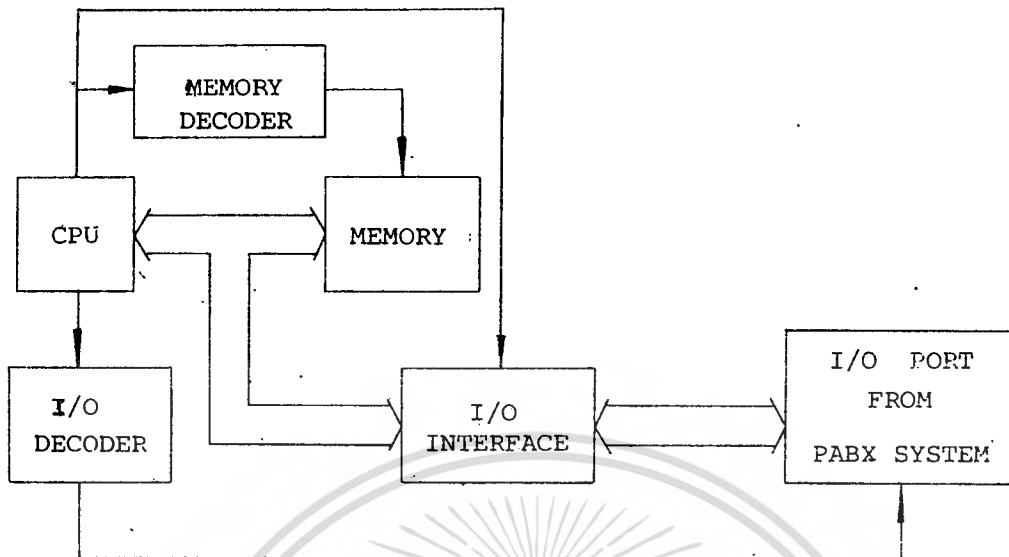
ลำพังแต่ตัวไมโครโปรเซสเซอร์นั้นไม่สามารถทำอะไรได้ต้องอาศัยวงจรประกอบอื่น ๆ เช่น วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา (Clock), วงจรถอดรหัส (Decoder) เพื่อให้หน่วยประมวลผลกลาง (Central Processing Unit หรือ CPU) ทำงานและติดต่อกับหน่วยควบคุมอื่น ๆ ได้

๑.๒ ระบบไมโครโปรเซสเซอร์ที่ออกแบบเพื่อควบคุมการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง

การออกแบบระบบไมโครโปรเซสเซอร์ ขึ้นอยู่กับการใช้งานว่าจะ เป็นไป ในลักษณะรูปแบบใด เช่นจะนำมาใช้ควบคุมการทำงานทั้งหมดของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติจะมีบล็อกไดอะแกรม ดังในรูปที่ ๑.๒ จำเป็นจะต้องใช้หน่วยความจำมาก ซึ่งภายในตัว Z-80 CPU มีไม่เพียงพอ จำเป็นต้องต่อหน่วยความจำเพิ่มเข้าไปอีก ทำให้ต้องมี ส่วนถอดรหัสความจำ (Memory decoder) ซีพียูต้องมีการรับข้อมูล (Data) จากระบบชุมสายโทรศัพท์ นำมาคำนวณและตัดสินใจตามข้อกำหนดของโปรแกรม แล้วส่งข้อมูลออกไปควบคุมการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ การติดต่อบริส่งข้อมูลระหว่างระบบทั้งสองต้องผ่านตัวเชื่อมกลาง เรียกว่าตัวอินเทอร์เฟซ (I/O Interface) ระบบชุมสายโทรศัพท์เป็นระบบใหญ่มีจุดที่ซีพียูจะต้องส่งและรับข้อมูล (I/O Port) หลายจุดจำเป็นต้องมีส่วนถอดรหัสการรับส่งข้อมูล เข้าออก (I/O Decoder)



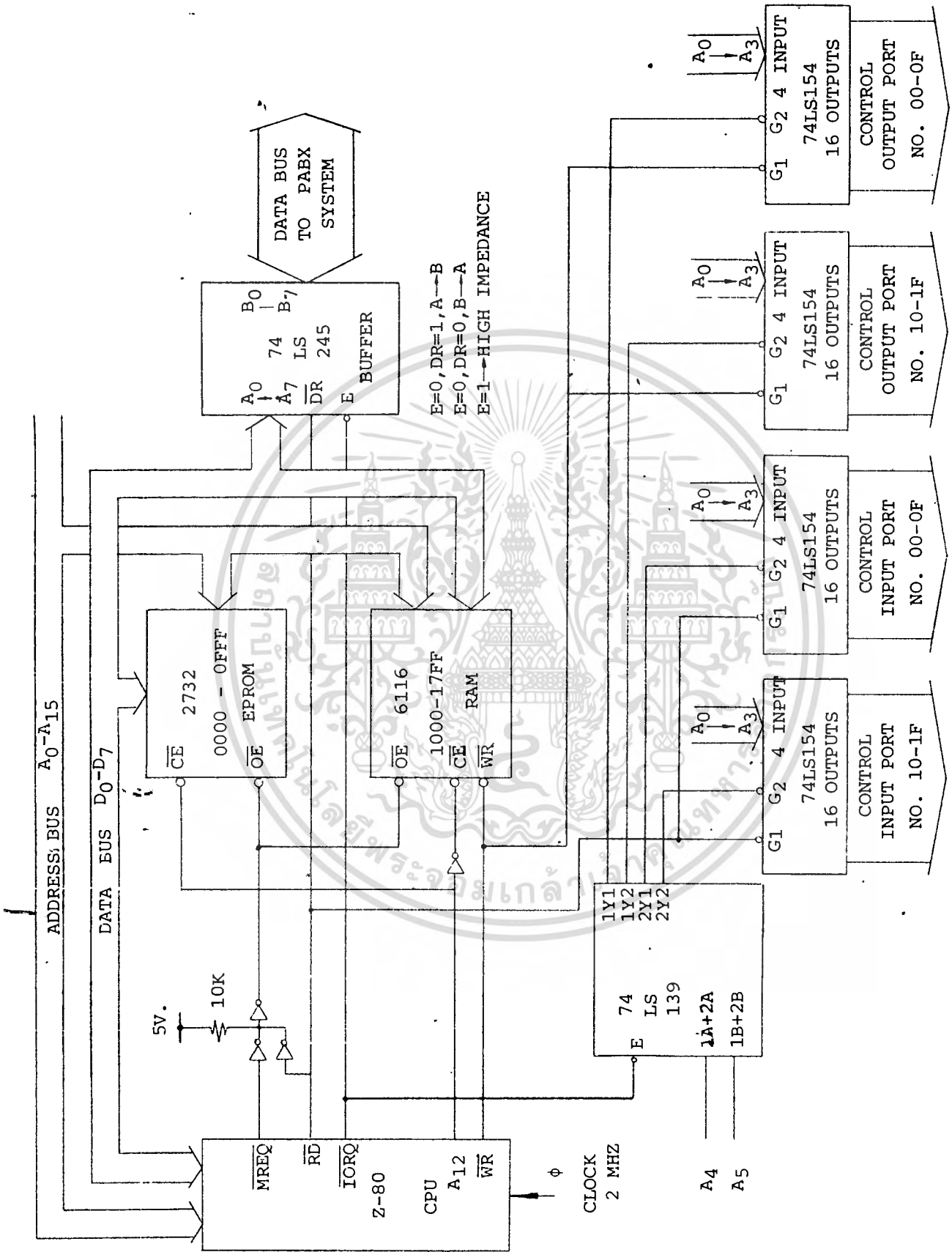
017350



รูปที่ 3.2 แสดงบล็อกไดอะแกรมของระบบไมโครโปรเซสเซอร์ที่ใช้กับ PABX

3.3 รายละเอียดของอุปกรณ์และวงจรที่ใช้ในระบบไมโครโปรเซสเซอร์
วงจรของระบบไมโครโปรเซสเซอร์ ที่ออกแบบขึ้นมีรายละเอียดแสดง

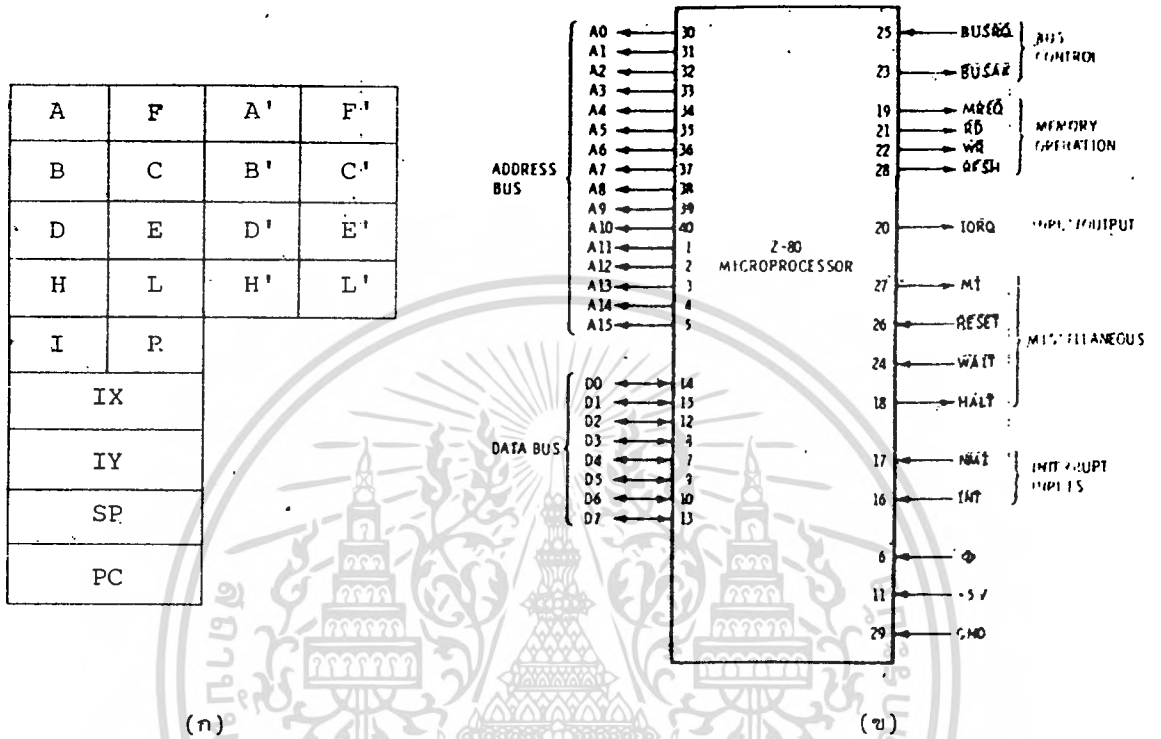
ในรูปที่ 3.3



E=0, DR=1, A→B
 E=0, DR=0, B→A
 E=1→HIGH IMPEDANCE

รูปที่ 3.3 แสดงวงจรของระบบไมโครโปรเซสเซอร์

3.3.1 ซิฟิยู ใช้ Z-80 CPU เป็นตัวควบคุมการทำงานทั้งหมด มีโครงสร้าง (Architecture) ดังนี้



รูปที่ 3.4 (ก) รีจิสเตอร์ภายใน Z-80 CPU

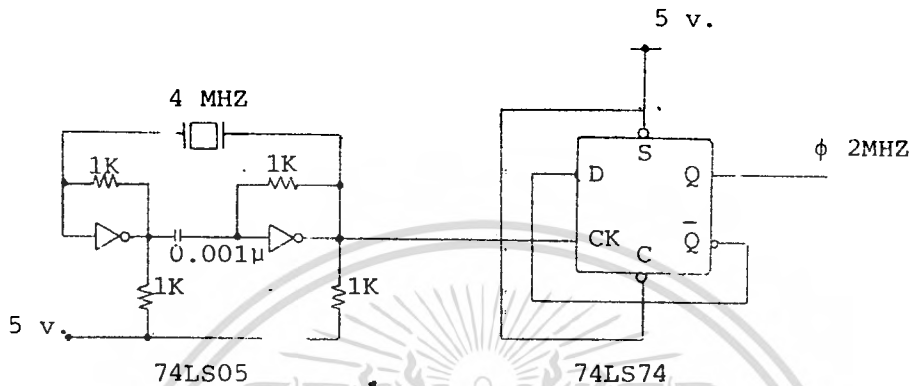
(ข) โครงสร้างและสัญญาณต่างๆของ Z-80 CPU

Z-80 CPU เป็นหน่วยประมวลผลกลางที่มีข้อมูลขนาด 8 บิต (D_0 ถึง D_7) ADDRESS BUS ขนาด 16 บิต (A_0 ถึง A_{15}) มีรีจิสเตอร์หลัก ขนาด 8 บิต ใช้งานทั่วไป 8 รีจิสเตอร์ คือ A, F; B, C, D, E, H และ L มีรีจิสเตอร์สำรอง ขนาด 8 บิต ใช้งานอีก 8 รีจิสเตอร์ A', F'; B', C', D', E', H' และ L' มีรีจิสเตอร์ ใช้งานเฉพาะ ขนาด 8 บิต 2 รีจิสเตอร์คือ I และ R และมีรีจิสเตอร์ใช้งานเฉพาะ ขนาด 16 บิต อีก 4 รีจิสเตอร์ คือ รีจิสเตอร์ IX, IY, SP และ PC และมีคำสั่ง ที่ใช้งานได้ถึง 158 คำสั่ง

3.2.2 วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา

สัญญาณนาฬิกา เป็นสัญญาณที่สำคัญมากที่ประกอบเข้ากับซิฟิยู เพื่อให้ซิฟิยูทำงาน ได้ วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกาที่ออกแบบไว้ เป็น Astable multivibrator มีความถี่

ออกซิล เลขที่ความถี่ 4 เมกกะเฮิร์ต จากนั้นป้อนเข้าวงจร divider (IC 74 LS 74) เพื่อให้ได้ความถี่เป็น 2 เมกกะเฮิร์ต



รูปที่ 3.5 วงจรสร้างความถี่ 2 MHz

3.3.3 หน่วยความจำ (Memory)

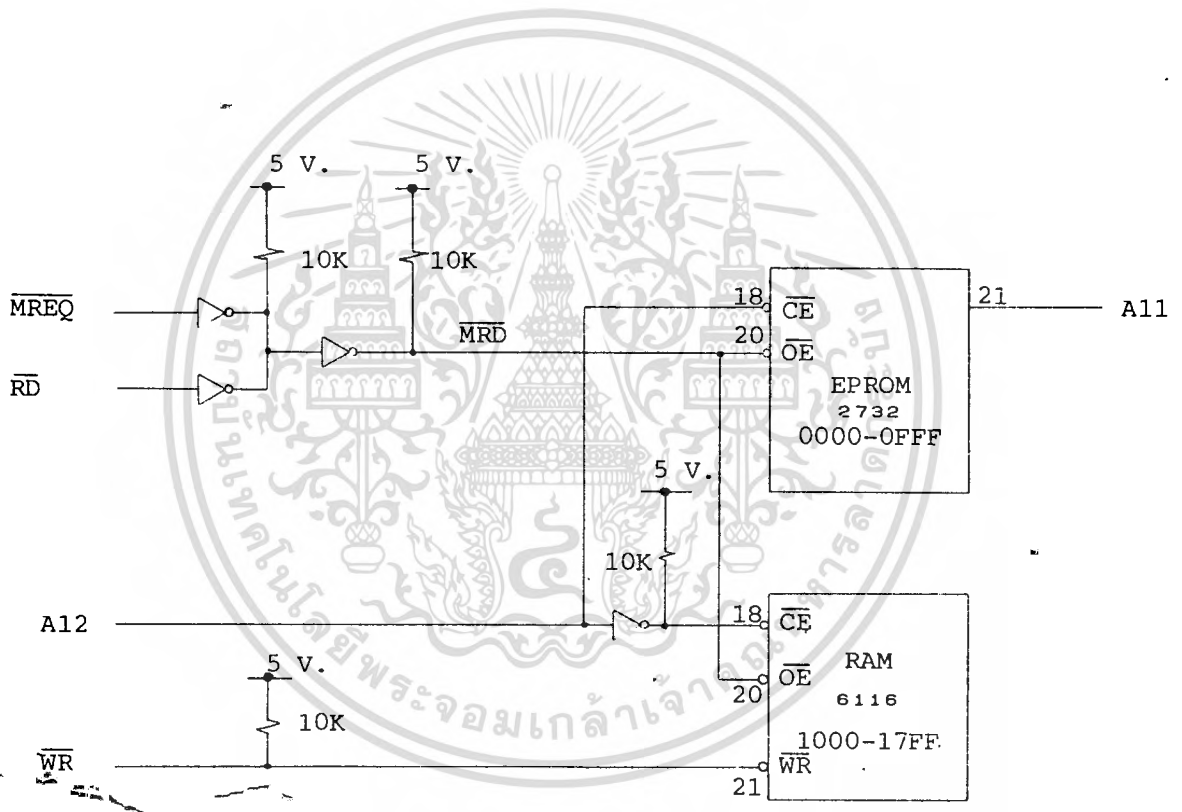
หน่วยความจำที่ออกแบบไว้ในระบบไมโครโปรเซสเซอร์นี้ แบ่งเป็น 2 ชนิดคือ

- หน่วยความจำแบบแรนดอม (Random Access Memory) หรือ RAM) เป็นหน่วยความจำชนิดที่เก็บข้อมูลได้ และขณะเดียวกันซีพียูสามารถจะเปลี่ยนแปลงข้อมูลในหน่วยความจำนั้นได้หรือกล่าวอีกนัยหนึ่งคือ เป็นหน่วยความจำที่อ่านออกมาหรือเขียนเข้าไปได้ (Read write memory) ตลอดเวลาที่มีไฟเลี้ยง (Supply) อยู่ถ้าเราปิดเครื่องข้อมูลเหล่านั้นจะหายไป ในที่นี่ใช้ ไอซีเบอร์ RAM 6116 ซึ่งมีความจุ 2K x 8 ไบท์ ใช้เก็บสถานะต่าง ๆ ทั้งหมดของเครื่องขุมสายโทรศัพท์เช่น สถานะของสายนอก, โทรศัพท์ภายใน, ช่องสัญญาณติดต่อ, ส่วนแสดงผล และคีย์บอร์ด เป็นต้น

- หน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียว (Read Only Memory หรือ ROM) เราจะเขียนข้อมูลเข้าไปในหน่วยความจำชนิดนี้เพียงครั้งเดียว และข้อมูลนั้นจะอยู่ตลอดไป แม้จะไม่มีไฟเลี้ยงก็ตาม เวลาใช้งาน ซีพียู จะอ่านข้อมูลออกมาเพียงอย่างเดียว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

นิยมใช้เก็บโปรแกรมหลัก (Monitor program) คือโปรแกรมขั้นตอนการทำงานของ ซีพียูในการควบคุมเครื่องชุมสายโทรศัพท์ทั้งหมด ซีพียู จะอ่านข้อมูลออกจากหน่วยความจำนี้ และปฏิบัติตามคำสั่ง (Execute) ตามลำดับขั้นตอนของโปรแกรม จะเห็นได้ว่าขีดความสามารถของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัตินี้ขึ้นอยู่กับไมโครโปรแกรมนี้อย่างไร เราสามารถดัดแปลง แก้ไขและพัฒนาขีดความสามารถของเครื่องชุมสายได้ก็ด้วยวิธีแก้ไขโปรแกรมนี้นี้เท่านั้น หน่วยความจำชนิดนี้ใช้ไอซีเบอร์ EPROM 2732 ซึ่งมีความจุ 4Kx 8 ไบต์



รูปที่ 3.6 วงจรแสดงการต่อ MEMORY กับ MEMORY DECODER

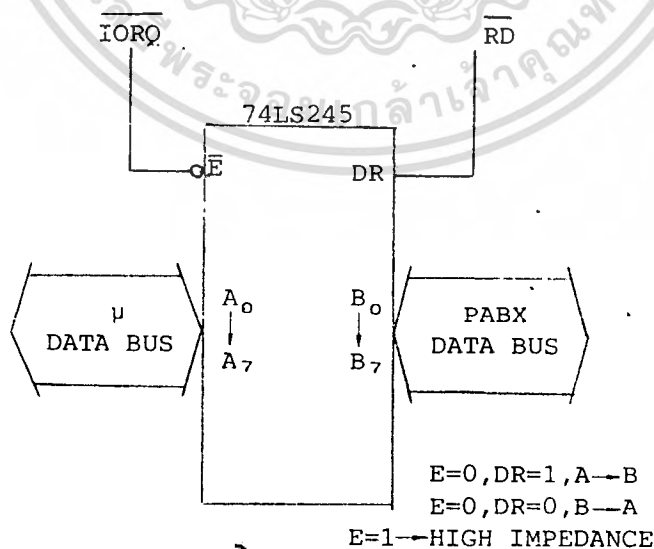
3.3.4 วงจรถอดรหัสหน่วยความจำ (Memory decoder)

เนื่องจากระบบไมโครโปรเซสเซอร์มีหน่วยความจำ 2 อย่าง จำเป็นต้องมีวงจรแยกการทำงานของหน่วยความจำทั้ง 2 ชนิด ดังนี้

- ตำแหน่ง (Address) 0000 H. ถึง 0FFF H. เป็นตำแหน่งที่ ซีพียู ติดต่อกับโมนิเตอร์โปรแกรม
- ตำแหน่ง 1000 H ถึง 17FF H. เป็นตำแหน่งที่ ซีพียู ใช้ติดต่อกับหน่วยความจำที่เปลี่ยนแปลงได้ (RAM 6116)

3.3.5 วงจรเชื่อมกลางระหว่างระบบไมโครโปรเซสเซอร์กับระบบ PABX (Input / Output interface)

วงจรมีประกอบด้วยบัฟเฟอร์ 2 ทาง (Bidirectional buffer) ต่อกับสัญญาณควบคุมที่มาจาก ซีพียู เพื่อทำหน้าที่ส่งข้อมูลออก เมื่อซีพียูต้องการส่งสัญญาณออกไปควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์ หรือรับข้อมูลเข้าเมื่อต้องการจะทราบสถานะต่าง ๆ ภายในระบบชุมสายโทรศัพท์ทางใดทางหนึ่งโดยซีพียู เป็นตัวส่งสัญญาณควบคุมมายังวงจรมี และเมื่อไม่มีการติดต่อระหว่าง 2 ระบบนี้ วงจรมีจะทำหน้าที่ตัดระบบทั้งสองนี้ แยกออกจากกัน โดยทั้งสองระบบจะไม่รบกวนกันเลยใช้ไอซีเบอร์ 74 LS 245 (Tri - state buffer)



รูปที่ 3.7 แสดงวงจร I/O INTERFACE

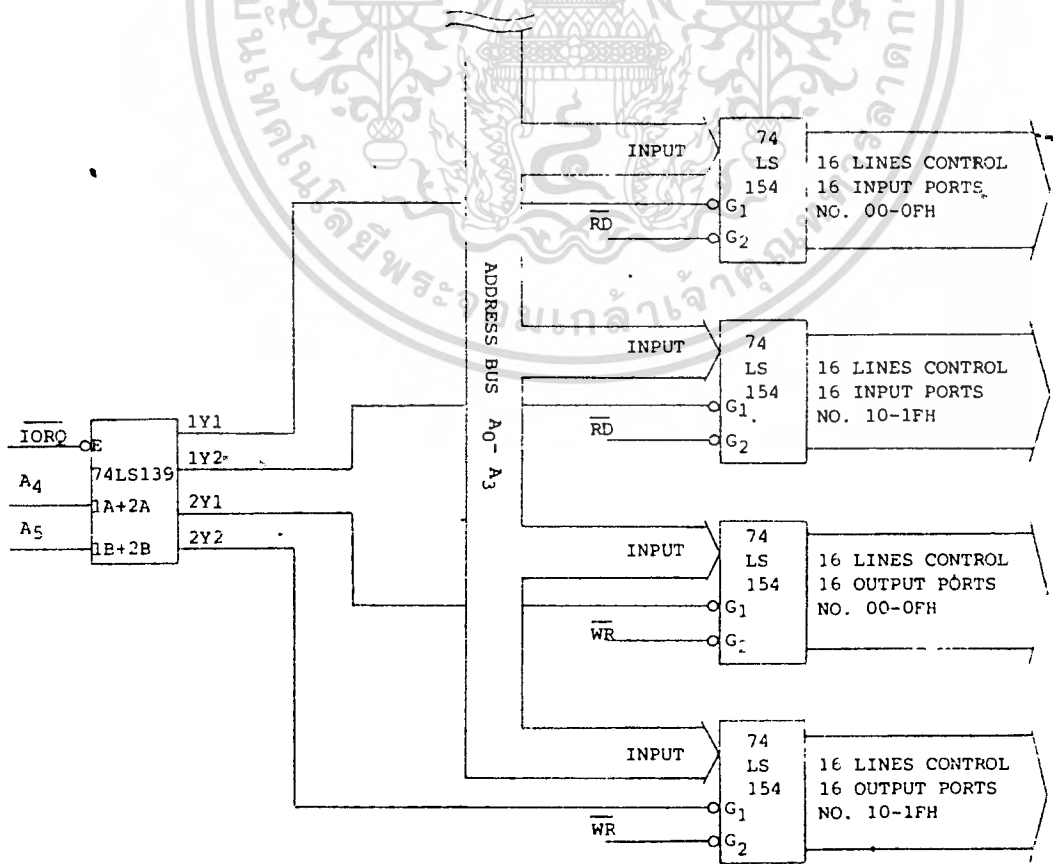
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 3.7 จะเห็นว่า เมื่อ \overline{IORQ} และ \overline{RD} เป็นลอจิก 0

ไอซี 74 LS 245 จะส่งข้อมูลจากระบบ PABX มายังระบบไมโครโปรเซสเซอร์ แต่ถ้า \overline{RD} เป็นลอจิก 1 ในขณะที่ \overline{IORQ} เป็นลอจิก 0 74 LS 245 จะส่งข้อมูลจากระบบไมโครโปรเซสเซอร์ออกไปยังระบบ PABX และถ้าสัญญาณ \overline{IORQ} เป็นลอจิก 1 74 LS 245 จะแยก DATA BUS ของระบบไมโครโปรเซสเซอร์ กับระบบ PABX ออกจากกันโดยสิ้นเชิง โดยที่ไม่สนใจว่าสัญญาณ \overline{RD} จะเป็นลอจิก 0 หรือ 1

3.3.6 วงจรถอดรหัสจุดสัญญาณเข้าออก (Input/Output decoder)

เนื่องจากระบบไมโครโปรเซสเซอร์ที่ออกแบบมาใช้ ควบคุม เครื่องคอมพิวเตอร์นี้ต้องใช้จุดสัญญาณออก (Output port) 31 จุด (Port) และ 22 จุดสัญญาณเข้า (Input port) จำเป็นจะต้องมีวงจรเพื่อให้ซีพียูเลือกใช้จุดสัญญาณเข้าและออกใดบ้าง วงจรนั้นคือวงจรถอดรหัส ใช้ไอซีเบอร์ 74 LS 154 (4 to 16 lines decoder) และ 74 LS 139 (Dual 2 to 4 lines decoder) คอ้เข้า กับสัญญาณควบคุมจากซีพียู ดังรูปที่ 3.8



รูปที่ 3.8 วงจรแสดง I/O DECODER

3.3.7 จุดรับส่งสัญญาณเข้าออก (Input/Output port)

ในหัวข้อนี้ขอล่าว เพียงสัง เฆปก่อนและจะกล่าวละ เอียดอีกครั่งในบทต่อไป

จุดรับส่งสัญญาณเข้าออกแบ่ง เป็นดังนี้

- จุดสัญญาณเข้า (Input port) เป็นพอร์ตที่ไมโครโปรเซสเซอร์ใช้รับ ข้อมูล จากเครื่องโทรศัพท์ภายใน และคีย์บอร์ด ใช้ไอซีเบอร์ 74 LS 244 (8 bit buffer)

- จุดสัญญาณออก (Output port) เป็นพอร์ตที่ไมโครโปรเซสเซอร์ใช้ ส่งข้อมูลออกจากซีพียู ไปควบคุมการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ทั้งหมด ใช้ ไอซี เบอร์ต่าง ๆ ตามความเหมาะสมของการใช้งานดังนี้

74 LS 273 (8 bit latch) ใช้เป็นพอร์ตควบคุมโทรศัพท์ภายใน ของระบบ เครื่องชุมสายและส่วนแสดงผลสถานะของคู่สายภายใน

74 LS 175 (4 bit latch) ใช้เป็นพอร์ตควบคุมการสแกน (Scan) คีย์บอร์ด, ส่วนแสดงผลของสถานะสายนอกและการพิกคู่สายภายนอก

74 LS 174 (6 bit latch) ใช้เป็นพอร์ตควบคุมการใช้ ช่องสัญญาณติดต่อของสายนอก

บทที่ 4

การควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางด้วยระบบไมโครโปรเซสเซอร์
(PABX Controlled Microprocessor system)

การควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ คือการควบคุมโทรศัพท์ภายในทุกเครื่องรวมทั้งโอเพอร์เรเตอร์ให้ทำงานตามขีดความสามารถที่ได้กล่าวไปแล้วในบทที่ 3 และการทำงานของส่วนแสดงผลจะเป็นส่วนที่แจ้งให้พนักงานต่อโทรศัพท์ทราบถึงสถานะต่าง ๆ ของคู่สายโทรศัพท์ภายใน และคู่สายภายนอกว่าคู่สายใดถูกใช้งานอย่างไรบ้าง รวมทั้งการทำงานของคีย์บอร์ดทุกตัวด้วย

การควบคุม เครื่องชุมสายจะทำได้โดยอาศัยสัญญาณควบคุม สัญญาณส่วนใหญ่ในระบบชุมสายโทรศัพท์เป็นสัญญาณอนาล็อก (Analog) ที่มีศักดาไฟเลี้ยง (Voltage supply) หลายแบบ จึงจำเป็นต้องออกแบบวงจรสร้างสัญญาณต่าง ๆ เพื่อส่งเข้าทางจุดสัญญาณเข้าให้ซีพียูรับรู้ข้อมูลต่าง ๆ แล้วนำไปพิจารณาตัดสินใจตามข้อกำหนดของโปรแกรม โดยพิจารณาร่วมกับสถานะเดิมซึ่งเป็นข้อมูลที่เก็บไว้ใน RAM แล้วส่งข้อมูลออกไปควบคุมทางจุดสัญญาณออก พร้อมกับเก็บข้อมูลของสถานะใหม่ไว้ใน RAM เพื่อให้ซีพียูใช้พิจารณาใหม่ต่อไป ข้อมูลที่ซีพียูส่งออกมาทางจุดสัญญาณออกจะถูกบ่อนเข้าวงจรสวิตซ์ (Switching circuit) ที่ออกแบบไว้เพื่อควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์ให้ทำงานตามที่ซีพียูต้องการ

ในการนำระบบไมโครโปรเซสเซอร์มาควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางนั้น ใช้จุดสัญญาณเข้าออก รวมทั้งวงจรสร้างสัญญาณต่าง ๆ และวงจรสวิตซ์หลายแบบ แล้วแต่ลักษณะของการรับข้อมูล และการควบคุม ดังมีรายละเอียดดังต่อไปนี้

4.1 การกำหนดชื่อจุดสัญญาณเข้าออกที่ใช้ควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง

จุดสัญญาณเข้า และจุดสัญญาณออกที่ซีพียูเรียกใช้งาน ถูกออกแบบและกำหนดโดยวงจรถอดรหัสจุดสัญญาณเข้าออก ในวิทยานิพนธ์นี้จะกำหนด ชื่อพอร์ตต่าง ๆ เป็นเลขฐาน 16 มีรายละเอียดดังตารางที่ 4.1

ตารางที่ 4.1 ชื่อเอาท์พุทและอินพุทพอร์ตที่ใช้ในการควบคุม เครื่องขุมสายโทรศัพท์

หน่วยควบคุม	ชื่อจุดสัญญาณออก เป็น เลขฐาน 16	ชื่อจุดสัญญาณเข้า เป็น เลขฐาน 16
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 30	00	00
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 31	01	01
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 32	02	02
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 33	04	03
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 34	04	04
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 35	05	05
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 36	06	06
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 37	07	07
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 38	08	08
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 39	09	09
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 40	0A	0A
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 41	0B	0B
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 42	0C	0C
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 43	0D	0D
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 44	0E	0E
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 45	0F	0F
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 46	10	10
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 47	11	11
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 48	12	12
โทรศัพท์ภายใน หมายเลข 49	13	13
โทรศัพท์ของโอเพอร์เรเตอร์	14	14
การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของ	15	
สายนอกตู้ที่ 1		

๑๗.

๓ ๑๙๒๓

๒๕๒๓.

หน่วยควบคุม	ชื่อจุดสัญญาณออก เป็นเลขฐาน 16	ชื่อจุดสัญญาณเข้า เป็นเลขฐาน 16
การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของ สายนอกตู้ที่ 2	16	-
การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของ สายนอกตู้ที่ 3	17	-
การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของ สายนอกตู้ที่ 4	18	-
การพักสายของสายนอกตู้ที่ 1 และ 2	19	-
การพักสายของสายนอกตู้ที่ 3 และ 4	1A	-
ส่วนแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน หมายเลข 30 ถึง 37	1B	-
ส่วนแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน หมายเลข 38 ถึง 45	1C	-
ส่วนแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน หมายเลข 46 ถึง 49	1D	-
คีย์บอร์ด	1E	15

4.2 หน่วยควบคุมโทรศัพท์ภายใน (Internal subscriber controlling unit)

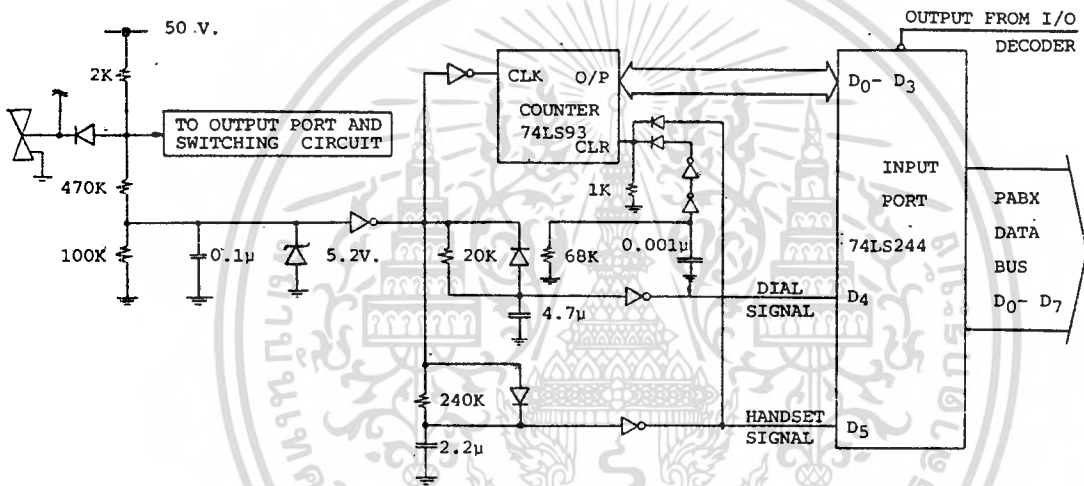
วงจรของหน่วยควบคุมโทรศัพท์ภายในที่จะกล่าวต่อไปนี้จะขอกล่าวถึงวงจรที่ใช้ควบคุมทั้งหมดของโทรศัพท์ภายในเพียงเครื่องเดียว เนื่องจากวงจรดังกล่าวที่ประจำอยู่กับโทรศัพท์ภายในทุก เครื่อง จะมีลักษณะเหมือนกันหมด

หน่วยควบคุมโทรศัพท์ภายในแยกออกได้ดังนี้

4.2.1 จุดสัญญาณเข้าและวงจรสร้างสัญญาณต่าง ๆ

การควบคุมโทรศัพท์ภายในทุก เครื่องซีพียู จะต้องรับข้อมูล เข้าทางจุดสัญญาณเข้า เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปเผยแพร่ใช้ในด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ดังนั้นจำเป็นต้องมีวงจรที่ออกแบบขึ้นเพื่อสร้างสัญญาณต่าง ๆ ไม่ว่าจะเป็นสัญญาณหูฟัง, สัญญาณไคแอลโทรศัพท์ และวงจรมับ เพื่อให้ซีพียูทราบถึงสถานะการยกหูฟัง การหมุนไคแอลโทรศัพท์ และ เลขหมายที่ไคแอลโทรศัพท์ถูกหมุนว่าเป็นหมายเลขอะไร ของโทรศัพท์ทุกเครื่อง ในระบบชุมสายโทรศัพท์อัตโนมัติ วงจรส่วนนี้เป็นดังนี้



รูปที่ 4.1 แสดงวงจรสร้างสัญญาณหูฟัง, ไคแอลโทรศัพท์, วงจรมับและจุดสัญญาณเข้า

จากรูปที่ 4.1 จะแยกอธิบายเป็นส่วน ๆ ดังนี้

วงจรมับ (Counter)

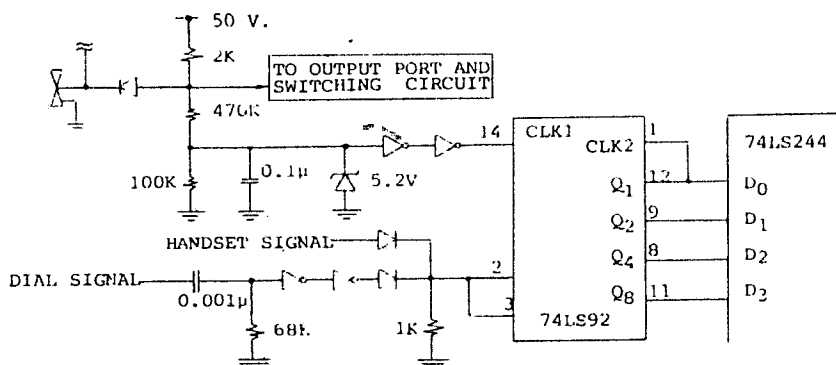
ใช้ไอซีเบอร์ 74 LS 93 ออกแบบไว้เป็นวงจรมับ 16 มีวงจрдังรูปที่ 4.2

เวลาที่ไคแอลโทรศัพท์ถูกหมุน กลไกของหน้าสัมผัส (Mechanical contact)

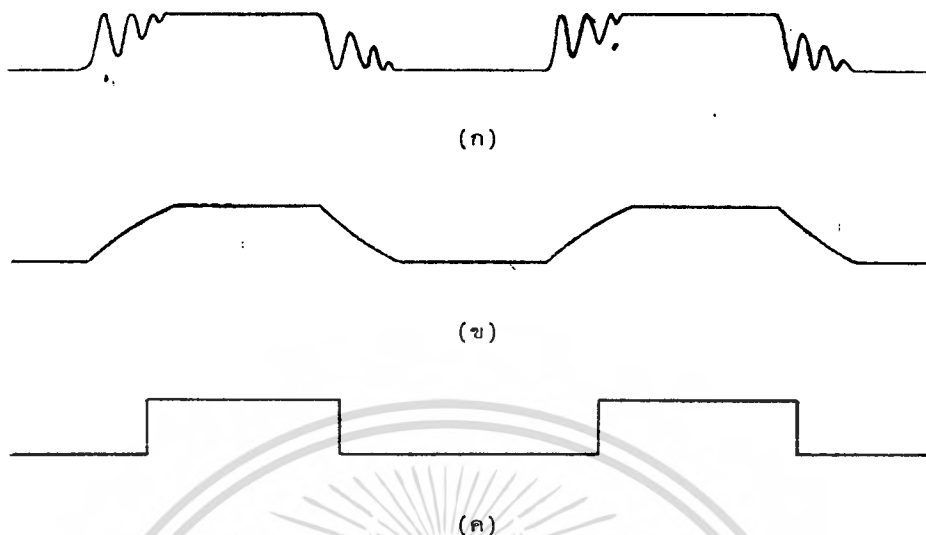
ของโทรศัพท์จะสร้างพัลส์ดังนี้

หมายเลข 1	เกิดพัลส์	1	พัลส์
หมายเลข 2	เกิดพัลส์	2	พัลส์
หมายเลข 3	เกิดพัลส์	3	พัลส์
หมายเลข 4	เกิดพัลส์	4	พัลส์
หมายเลข 5	เกิดพัลส์	5	พัลส์
หมายเลข 6	เกิดพัลส์	6	พัลส์
หมายเลข 7	เกิดพัลส์	7	พัลส์
หมายเลข 8	เกิดพัลส์	8	พัลส์
หมายเลข 9	เกิดพัลส์	9	พัลส์
หมายเลข 0	เกิดพัลส์	10	พัลส์

พัลส์โทรศัพท์ที่เกิดขึ้น เกิดจากหน้าสัมผัส (Contact) ที่สับเข้าออกเป็นจังหวะและจำนวนครั้งจะเท่ากับหมายเลขที่หมุน แต่พัลส์ที่เกิดขึ้นมักจะมีเบาน์ (Bounce) ซึ่งเกิดจากหน้าสัมผัสมีลักษณะดังรูปที่ 4.3 (ก) ดังนั้นจึงออกแบบวงจรให้มี $C\ 0.1\ \mu F$ เพื่อกำจัดเบาน์ที่เกิดขึ้น ผลที่ได้จะเป็นดังรูป 4.3 (ข) และเมื่อผ่านอินเวอร์เตอร์ (Inverter) 2 ตัว ซึ่งทำหน้าที่เป็นบัฟเฟอร์ (Buffer) จะได้รูปพัลส์ดังรูปที่ 4.3 (ค) เป็นอินพุต (Input) ป้อนเข้าวงจรนับ เอาท์พุท (Output) ของวงจรมี 4 บิต (Bit) คือ Q_1, Q_2, Q_3, Q_4 และ Q_8 อยู่ในรูปของเลขฐานสอง 4 บิต ต่อเข้าจุดสัญญาณเข้า D_0, D_1, D_2 และ D_3 และที่ขาเคลีย (Clear) คือ $R_0(1)$ และ $R_0(2)$ ของวงจรมีจะมีวงจร $R\ 68\ K\ \Omega$ และ $C\ 0.001\ \mu F$. สำหรับสร้างพัลส์แคบ ๆ เพื่อไปเคลียวงจรมับทุกครั้ง เมื่อไดอัลโทรศัพท์เริ่มหมุนและจะเคลียวงจรมับเมื่อวางหูโทรศัพท์



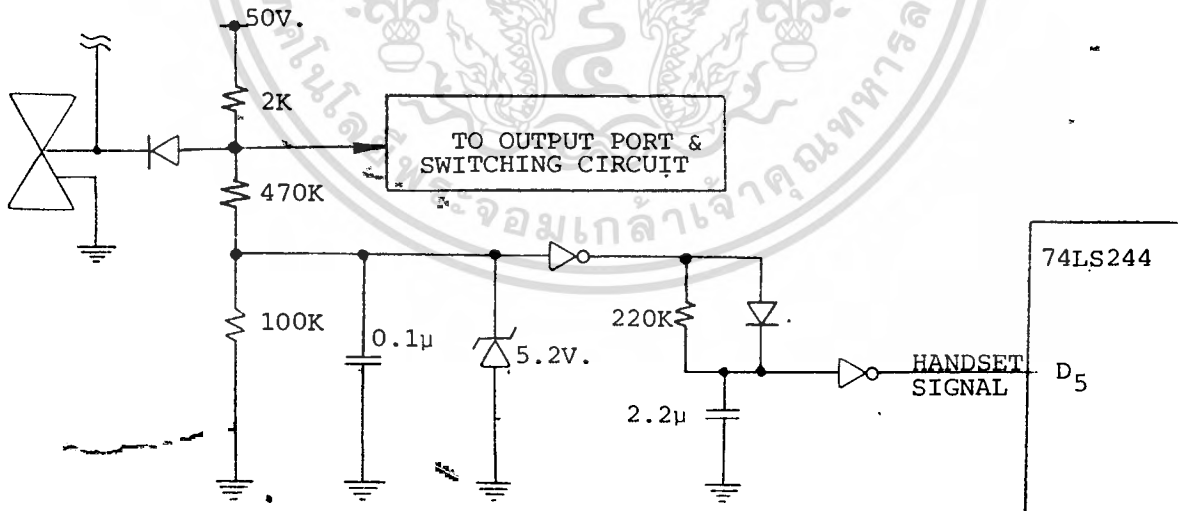
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 4.2 เพื่อแสดงวงจรมับนั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.3 (ก) พัลส์ที่เกิดจากโทรศัพท์
 (ข) พัลส์เมื่อกำจัดเบ้าร่นด้วย C 0.1 μ แล้ว
 (ค) พัลส์ที่ป้อนเข้าเป็นอินพุตของวงจรมับ

วงจรมับสร้างสัญญาณหูฟัง (Handset signal)

วงจรมับสร้างสัญญาณหูฟังมีรายละเอียดดังนี้



รูปที่ 4.4 แสดงวงจรมับสร้างสัญญาณหูฟัง

ขณะที่โทรศัพท์ไม่ถูกใช้งาน (วางหูฟัง) สัญญาณหูฟังจะเป็นลอจิก 1

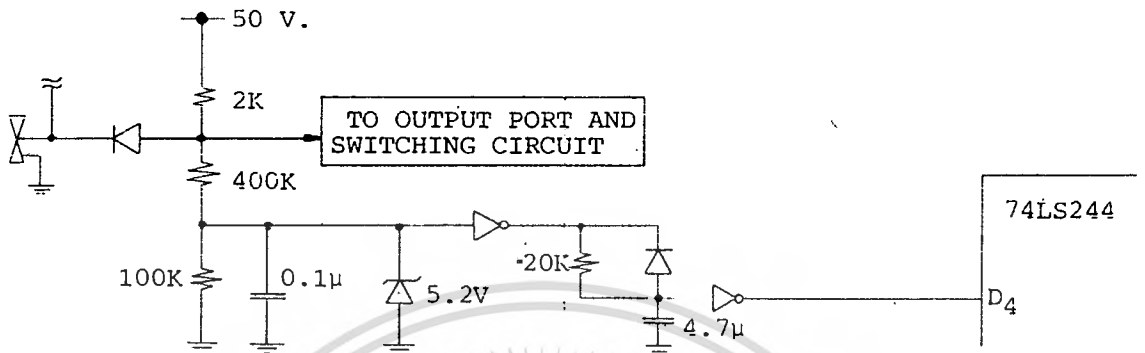
และจะ เปลี่ยน เป็นลอจิก 0 ตลอดเวลาที่หูฟังโทรศัพท์ถูกยกขึ้น สัญญาณนี้ต่อกับจุดสัญญาณเข้าบิท

D₅ จะ เรียกบิทนี้ว่าบิทหูฟัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- วงจรสร้างสัญญาณไดแอล (Dial signal)

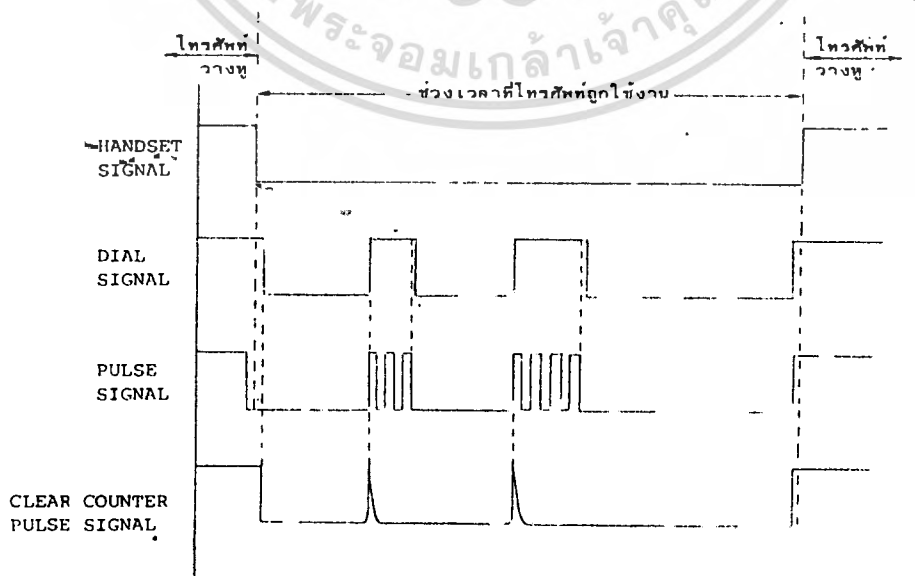
วงจรสร้างสัญญาณไดแอลจะ เป็นดังนี้



รูปที่ 4.5 แสดงวงจรสร้างสัญญาณไดแอลโทรศัพท์

เมื่อโทรศัพท์ไม่ถูกใช้งานสัญญาณไดแอลโทรศัพท์จะเป็นลอจิก 1 เมื่อหูฟังโทรศัพท์ถูกยกขึ้น สัญญาณไดแอล เปลี่ยนจะเป็นลอจิก 0 เมื่อเกิดการหมุนของไดแอลโทรศัพท์ สัญญาณไดแอลโทรศัพท์จะ เปลี่ยน เป็นลอจิก 1 ครอบคลุมพัลส์โทรศัพท์ที่เกิดขึ้นทั้งหมดและ เมื่อพัลส์โทรศัพท์หมดไปแล้ว สัญญาณไดแอลโทรศัพท์จะ เปลี่ยนเป็นลอจิก 0 อีกครั้งหนึ่ง สัญญาณนี้คือรับจุดสัญญาณเข้าบิต D₄ จะเรียกบิตนี้ว่าบิตไดแอลโทรศัพท์ (Dial bit)

จากที่กล่าวมา สัญญาณพัลส์โทรศัพท์, สัญญาณหูฟังโทรศัพท์, สัญญาณไดแอลโทรศัพท์ และสัญญาณพัลส์ที่ไปเคลียวงจรมีความสัมพันธ์กันดังโหมมิ่งไคอะแกรม รูปที่ 4.6



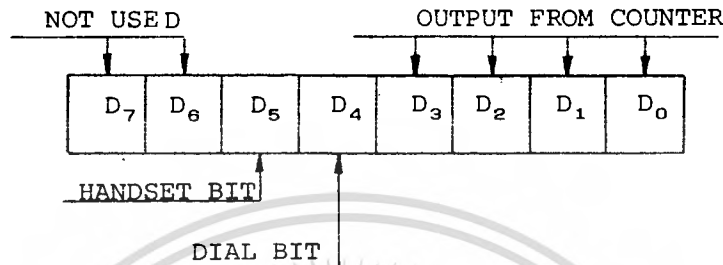
รูปที่ 4.6 Timing diagram แสดงความสัมพันธ์ของสัญญาณหูฟัง

ไดแอลโทรศัพท์, พัลส์โทรศัพท์และพัลส์ที่ไปเคลียวงจรมี

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเฉพาะบุคคลเท่านั้น ไม่สามารถนำไปประโยชน์ด้านการค้า

- จุดสัญญาณเข้าที่ซีพียูใช้รับข้อมูลจากโทรศัพท์ภายใน

ข้อมูลที่ซีพียูรับมาจากหน่วยควบคุมโทรศัพท์ทางจุดสัญญาณเข้าของโทรศัพท์ภายในแต่ละเครื่องมีลักษณะดังนี้

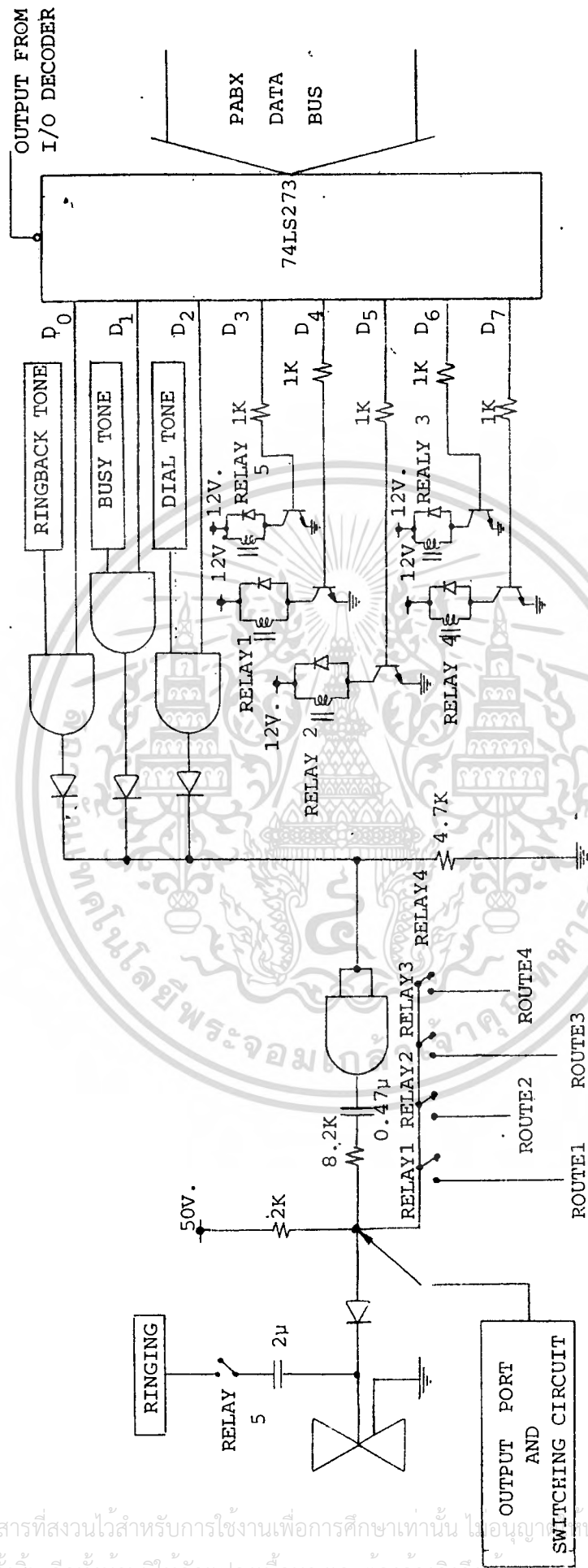


รูปที่ 4.7 แสดงลักษณะของข้อมูลบิตต่าง ๆ ที่ต่อเข้าที่จุดสัญญาณเข้า

ไมโครโปรเซสเซอร์สามารถตรวจดูว่าโทรศัพท์ภายในเครื่องใดถูกใช้งานหรือไม่ โดยการตรวจบิตหูฟัง D_5 ถ้าเป็นลอจิก 1 แสดงว่าโทรศัพท์ภายในเครื่องนั้นไม่ถูกใช้งาน ถ้าโทรศัพท์ถูกใช้งาน (หูฟังถูกยกขึ้น) บิตหูฟังจะเป็นลอจิก 0 ต่อจากนั้นซีพียูจะตรวจไดแอลบิตเมื่อไดแอลโทรศัพท์หมุน บิตไดแอลโทรศัพท์เป็นลอจิก 1 ซีพียูจะทราบทันทีว่าไดแอลโทรศัพท์กำลังหมุน ซีพียูจะตรวจไดแอลบิตเป็นระยะ ๆ จนกว่าไดแอลบิตเป็นลอจิก 0 อีกครั้งหนึ่ง นั่นคือสิ้นสุดการหมุนของไดแอลโทรศัพท์ ซีพียูจะเก็บข้อมูล D_0 ถึง D_3 ซึ่งเป็นผลลัพธ์มาจากวงจรมับ มาตรวจและจะทราบได้ว่าโทรศัพท์ภายในเครื่องนั้นถูกหมุนหมายเลขอะไร

4.2.2 จุดสัญญาณออก และวงจรสวิตช์ (Output port and Switching cc't)

ซีพียู ควบคุมโทรศัพท์ภายในด้วยการส่งข้อมูล 8 บิต ออกไปค้าง (Latch) ที่จุดสัญญาณออก ข้อมูลที่ออกไปค่านั้นจะถูกต่อเข้ากับวงจรสวิตช์ เพื่อควบคุมการทำงานของโทรศัพท์ภายในดังรูปที่ 4.8

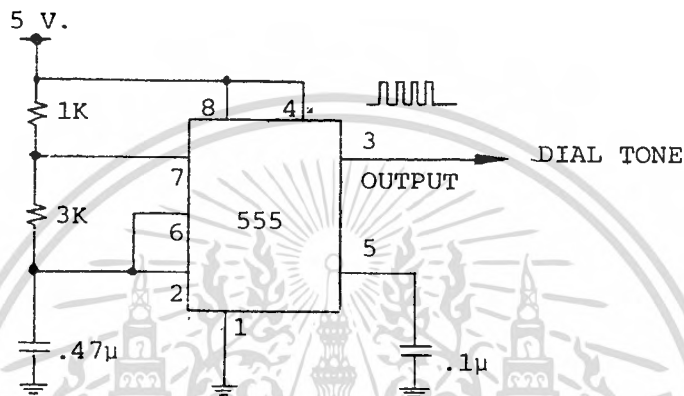


รูปที่ 4.8 แสดงจุดสัญญาณออกและวงจรรสวิทซ์

ก่อนอื่นขอกล่าวถึงวงจรสร้างสัญญาณให้ทมน, สัญญาณเรียกกลับ, สัญญาณไม่ว่าง และสัญญาณเรียก ก่อนดังนี้

- สัญญาณให้ทมน (Dial tone)

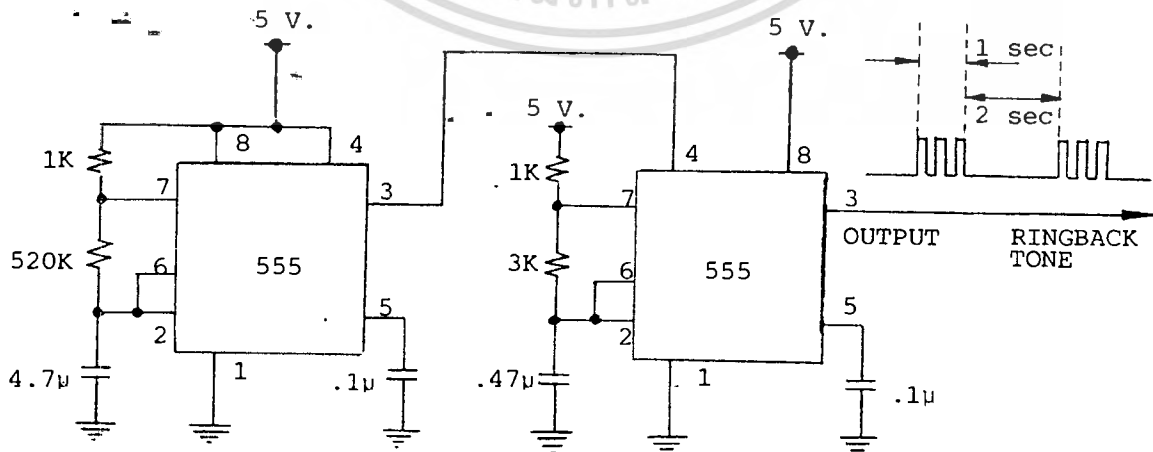
วงจรสร้างสัญญาณให้ทมน ใช้ไอซีเบอร์ 555 สร้างวงจรออสซิลเลเตอร์ (Oscillator) ที่มีความถี่ประมาณ 400 เฮิรต ดังรูป 4.9



รูปที่ 4.9 แสดงวงจรสร้างสัญญาณให้ทมน

- สัญญาณเรียกกลับ (Ringback tone)

วงจรสร้างสัญญาณเรียกกลับ ใช้ไอซีเบอร์ 555 2 ตัว สร้างวงจรออสซิลเลเตอร์ที่มีความถี่ประมาณ 400 เฮิรต ติด 1 วินาทีและดับ 2 วินาที ดังวงจรรูปที่ 4.10

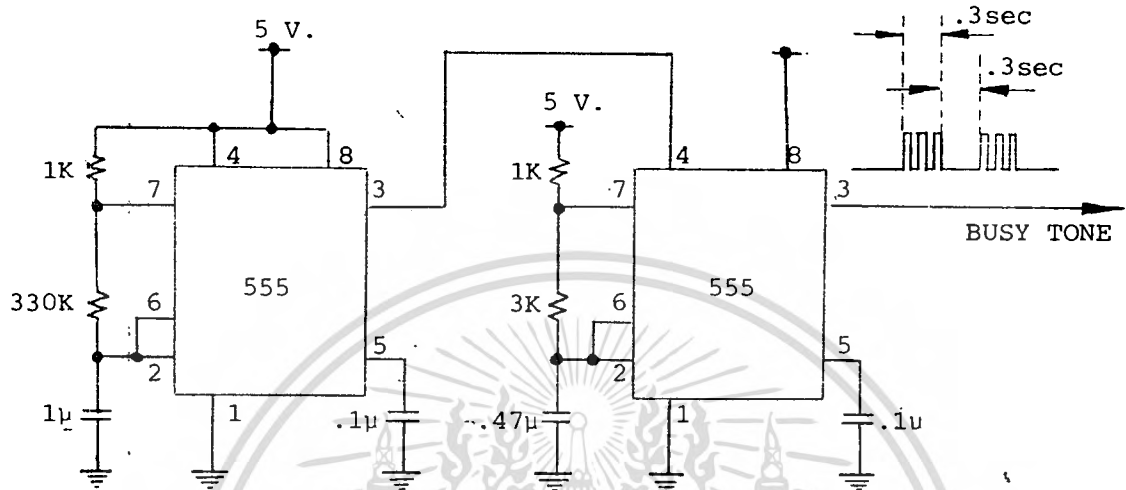


รูปที่ 4.10 แสดงวงจรสร้างสัญญาณเรียกกลับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- สัญญาณไม่ว่าง (Busy tone)

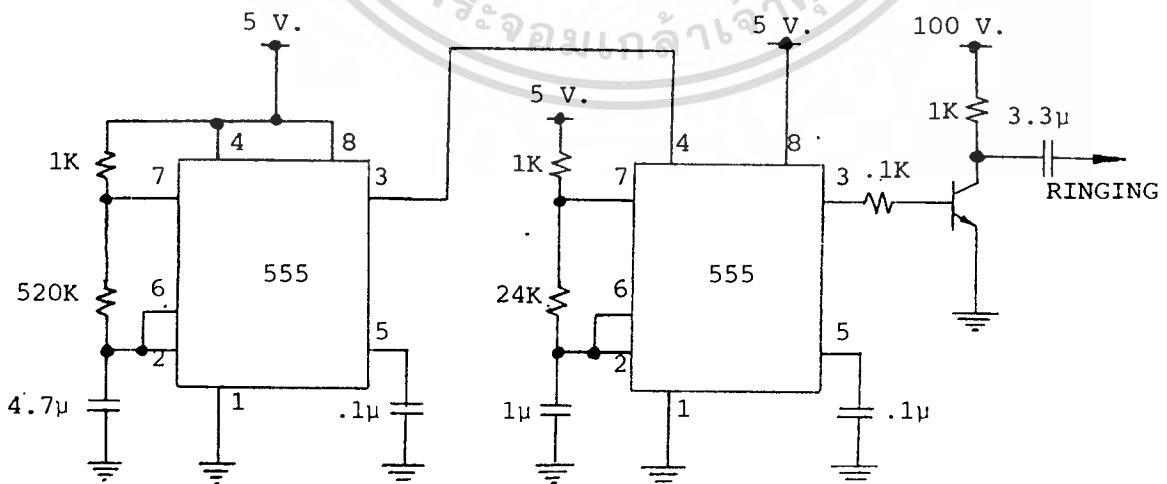
วงจรสร้างสัญญาณไม่ว่างใช้ไอซี 555 2 ตัว สร้างวงจรออสซิลเลเตอร์ที่มีความถี่ประมาณ 500 เฮิรตซ์ ติดและดับในช่วงเวลาประมาณ 0.3 วินาที เท่า ๆ กัน ดังนี้



รูปที่ 4.11 แสดงวงจรสร้างสัญญาณไม่ว่าง

- สัญญาณเรียก (Ringing)

วงจรสร้างสัญญาณเรียก ใช้ไอซีเบอร์ 555 2 ตัว สร้างสัญญาณความถี่ประมาณ 25 เฮิรตซ์ ติดและดับในช่วงเวลาเหมือนสัญญาณเรียกกลับ และจะต่อเข้ากับเพาเวอร์ทรานซิสเตอร์ (Power transistor) เพื่อขยายขนาดของสัญญาณให้พอเพียงที่จะขับกระดิ่ง ดังวงจร รูปที่ 4.12

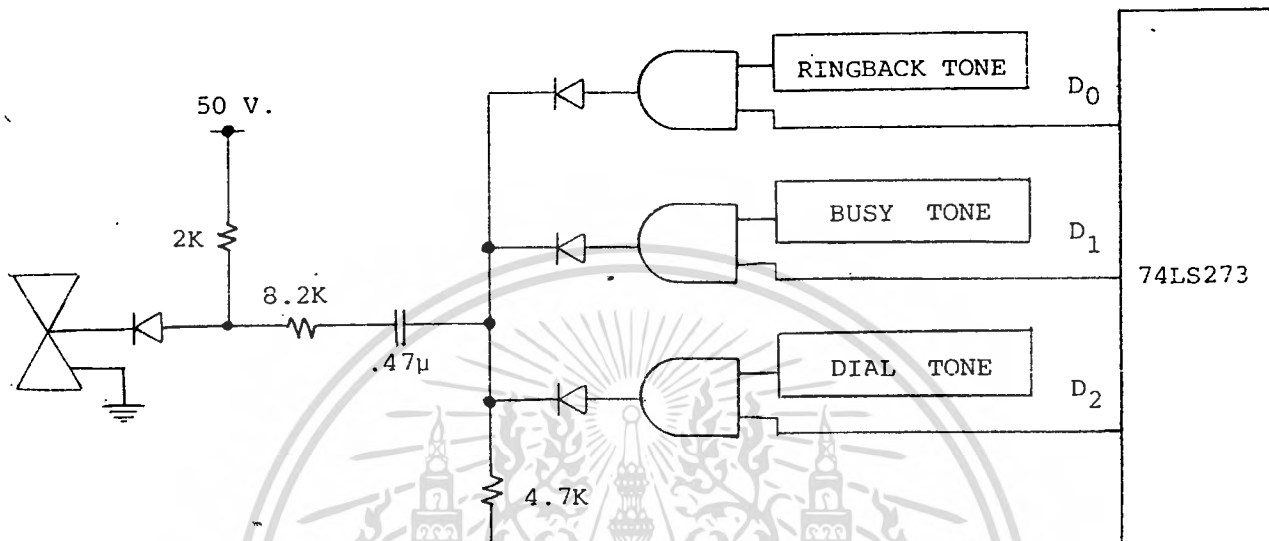


รูปที่ 4.12 แสดงวงจรสร้างสัญญาณเรียก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- การควบคุมสัญญาณให้ทันทวน, สัญญาณไม่ว่าง และสัญญาณเรียกกลับ

เนื่องจากสัญญาณทั้ง 3 สัญญาณ มีขนาดเล็กคือประมาณ 5 โวลต์ ดังนั้น จึงสามารถใช้แอนดเกท (AND gate) เป็นตัวเปิดปิดสัญญาณดังกล่าวได้

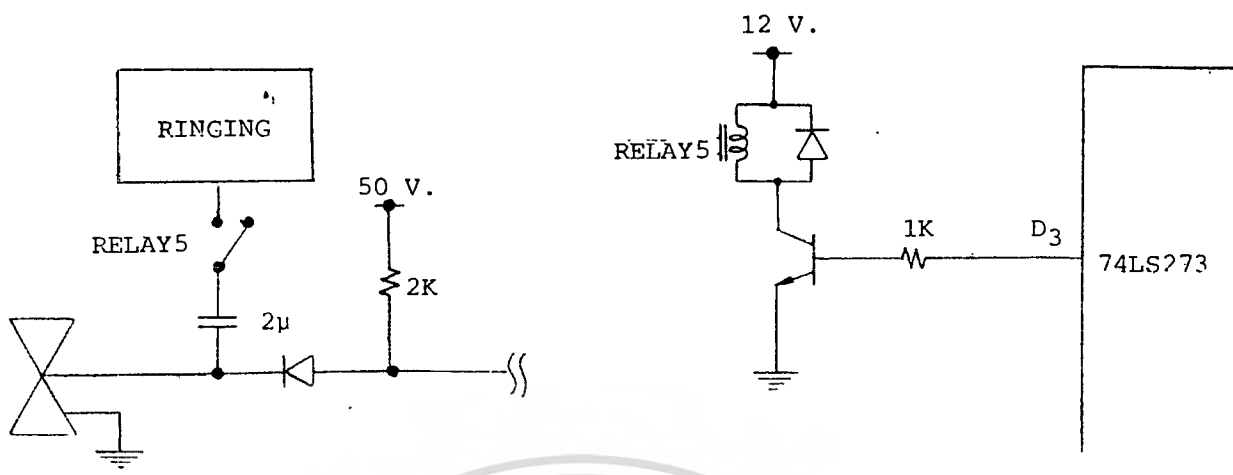


รูปที่ 4.13 แสดงวงจรสวิทซ์การเปิดปิดสัญญาณ

จากคุณสมบัติของแอนดเกทที่มี 2 อินพุท ถ้าอินพุทหนึ่งเป็นลอจิก 0 เอาท์พุทจะเป็นลอจิก 0 ตลอด หมายถึงการปิดเกทไม่ให้สัญญาณออกไปเลย และถ้าอินพุทขาหนึ่งเป็นลอจิก 1 เอาท์พุทจะเหมือนกับสัญญาณอินพุทอีกขาทุกประการ หมายถึงการเปิดเกทให้สัญญาณอินพุทอีกขาหนึ่งออกไปนั่นเอง ดังนั้น เมื่อ ซีพียูต้องการส่งสัญญาณใดออกไปยังโทรศัพท์ภายในทำได้โดยการส่งข้อมูลลอจิก 1 ออกไปค้างที่บิตนั้นที่จุดสัญญาณออก และในท่านองเดียวกันก็ส่งลอจิก 0 ออกไปค้างที่บิตนั้น ๆ ถ้าไม่ต้องการให้สัญญาณนั้นออกไป

- การควบคุมสัญญาณเรียก

เนื่องจากสัญญาณเรียก เป็นสัญญาณขนาดใหญ่ คือประมาณ 100 โวลต์ ดังนั้น การเปิดปิดสัญญาณเรียกต้องใช้รีเลย์ (Relay) ดังรูปที่ 4.14



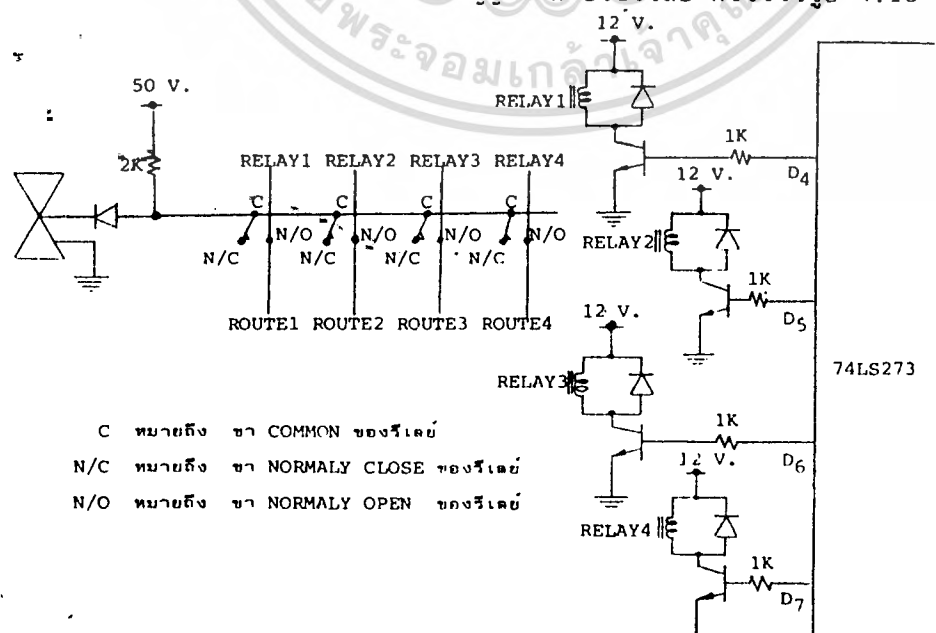
รูปที่ 4.14 แสดงวงจรสวิทช์สัญญาณเรียก

วงจรสวิทช์ที่ใช้มันถูกควบคุมด้วยข้อมูลบิต D₃ จากจุดสัญญาณออกไปต่อเข้ากับทรานซิสเตอร์ที่ควบคุมขดลวดของรีเลย์ 5 ดังวงจรรูป 4.14 ดังนั้นซีพียูสามารถส่งข้อมูลบิต D₃ เป็นลอจิก 1 หรือ 0 ออกมาตามที่จุดสัญญาณออก เพื่อเปิดหรือปิดสัญญาณเรียกได้ตามต้องการ

- การใช้ช่องสัญญาณติดต่อ (Talking path)

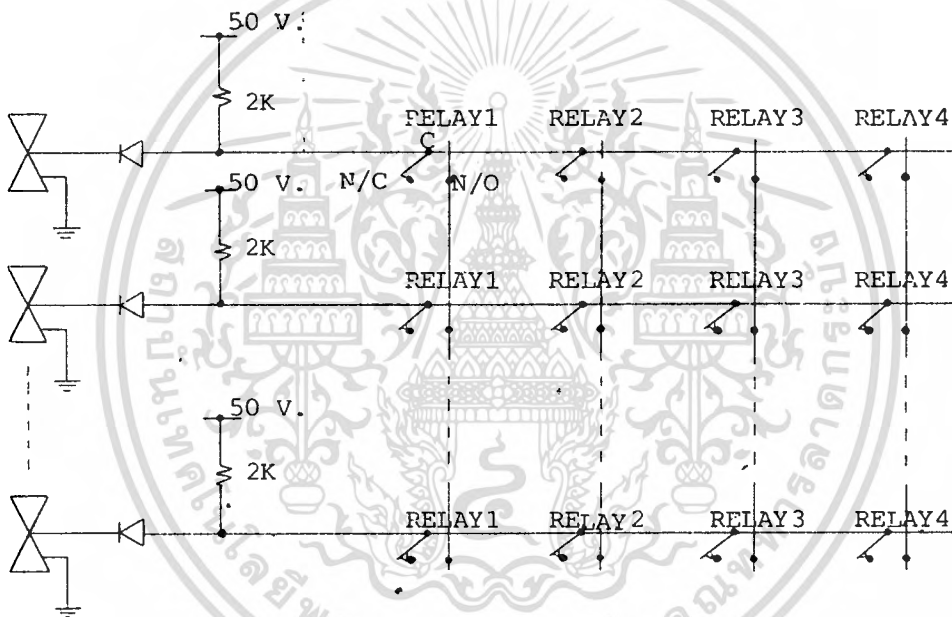
การที่โทรศัพท์สามารถไขชุดคุย หรือติดต่อกับโทรศัพท์ภายในเครื่องอื่นได้นั้น โทรศัพท์ทั้ง 2 เครื่องจะต้องใช้ช่องสัญญาณติดต่อ หรือเรียกอีกชื่อหนึ่งว่ารูท (Route)

เดียวกัน ลักษณะของวงจรสวิทช์ช่องสัญญาณติดต่อใช้รีเลย์ ดังวงจรรูป 4.15



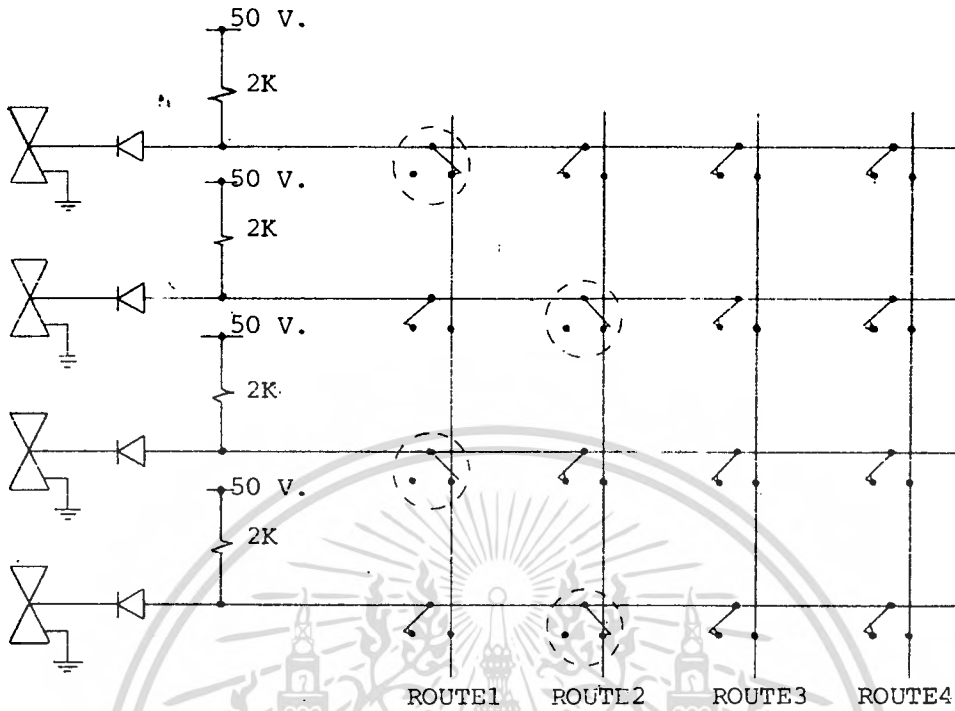
- C หมายถึง ขา COMMON ของรีเลย์
- N/C หมายถึง ขา NORMALLY CLOSE ของรีเลย์
- N/O หมายถึง ขา NORMALLY OPEN ของรีเลย์

เครื่องโทรศัพทภายในทุกเครื่องมีรีเลย์ต่อ เป็นวงจรใช้ช่องสัญญาณติดต่อ
 ในลักษณะเดียวกับหมวมดกล่าวคือ คอมมอน (Common) ของรีเลย์ 1, 2, 3 และ 4
 จะต่อกันหมด เข้ากับคู่สายโทรศัพทภายในประจำเป็นเครื่อง ๆ ไป ขาปกติปิด
 (Normally close) ของรีเลย์ทุกตัวจะปล่อยว่างไว้ และขาปกติเปิด (Normally
 open) ของรีเลย์ที่ 1 ของโทรศัพทภายในทุกเครื่องจะต่อกันหมดเป็น รูทที่ 1 (Route 1)
 ในทำนองเดียวกัน รีเลย์ตัวที่ 2, 3 และ 4 จะต่อกันเป็นรูทที่ 2, 3 และ 4 ตามลำดับ
 ดังรูปที่ 4.16



รูปที่ 4.16 แสดงวงจรของรีเลย์ที่ต่อช่องสัญญาณติดต่อ

จะเห็นได้ว่าถ้าซีพียูต้องการให้โทรศัพทภายในคู่ใดติดต่อพูดกันได้ จะทำได้
 โดยการส่งข้อมูลออกไปค้างที่จุดสัญญาณออกให้รีเลย์ประจำเครื่องโทรศัพทภายใน 2 เครื่อง
 นั้นสับเข้าที่รูทเดียวกัน ยกตัวอย่างรูปที่ 4.17 เป็นการติดต่อระหว่างเครื่องโทรศัพทภายใน
 เครื่องที่ 1 กับ เครื่องที่ 3 โดยใช้รูทที่ 1 และ เครื่องที่ 2 กับ เครื่องที่ 4 โดยใช้รูทที่ 2
 เป็นต้น

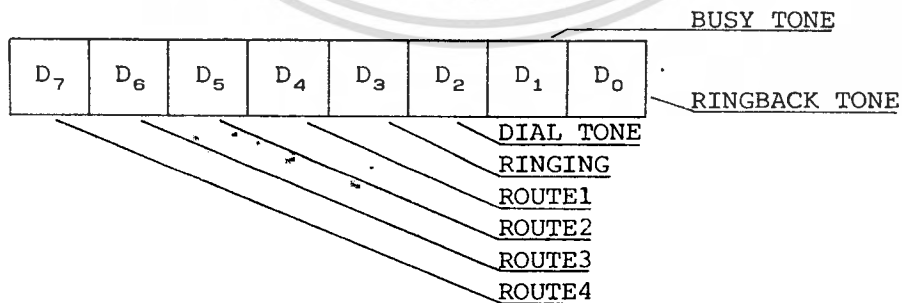


รูปที่ 4.17 แสดงการติดต่อของโทรศัพท์ภายในเครื่องที่ 1 และ 3 โดยใช้รูปที่ 1 และเครื่องที่ 2 และ 4 โดยใช้รูปที่ 2

- จุดสัญญาณออกที่ใช้ควบคุมโทรศัพท์ภายใน

ข้อมูลที่ซีพียูส่งออกไปควบคุมโทรศัพท์ภายใน ทางจุดสัญญาณออกนั้น จากที่

กล่าวมาข้างต้นสรุปได้ดัง รูปที่ 4.18 และตารางที่ 4.2



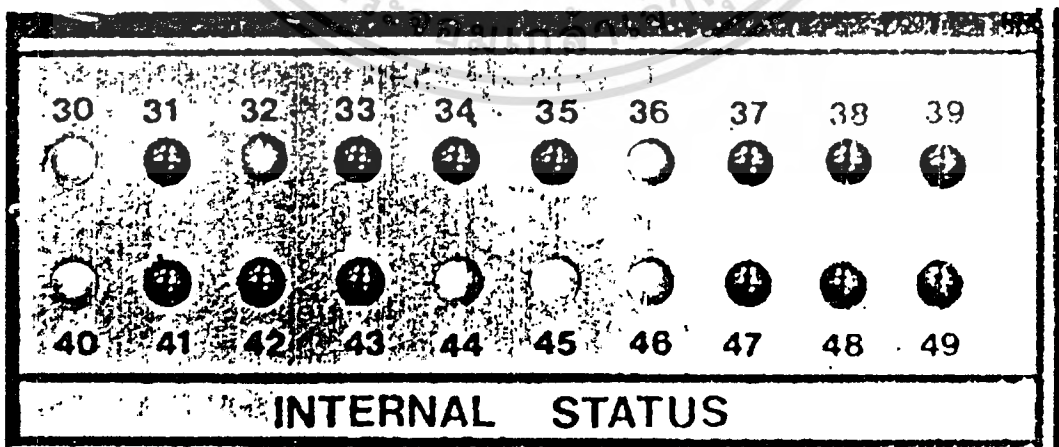
รูปที่ 4.18 แสดงข้อมูลที่ใช้ในการควบคุมโทรศัพท์

ตารางที่ 4.2 แสดงข้อมูลทั้ง 9 แบบที่ซีพียูส่งออกมาค้ำงที่จุดสัญญาณออก

ข้อมูล 8 บิต	ข้อมูลเป็นเลขฐาน 16	ความหมาย
0000 0000	00	ปิด (OFF) เครื่องโทรศัพท์
0000 0001	01	Ringback tone
0000 0010	02	Busy tone
0000 0100	04	Dial tone
0000 1000	08	Ringing
0001 0000	10	ใช้ช่องสัญญาณติดต่อที่ 1
0010 0000	20	ใช้ช่องสัญญาณติดต่อที่ 2
0100 0000	40	ใช้ช่องสัญญาณติดต่อที่ 3
1000 0000	80	ใช้ช่องสัญญาณติดต่อที่ 4

4.3 หน่วยแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน (Internal status display unit)

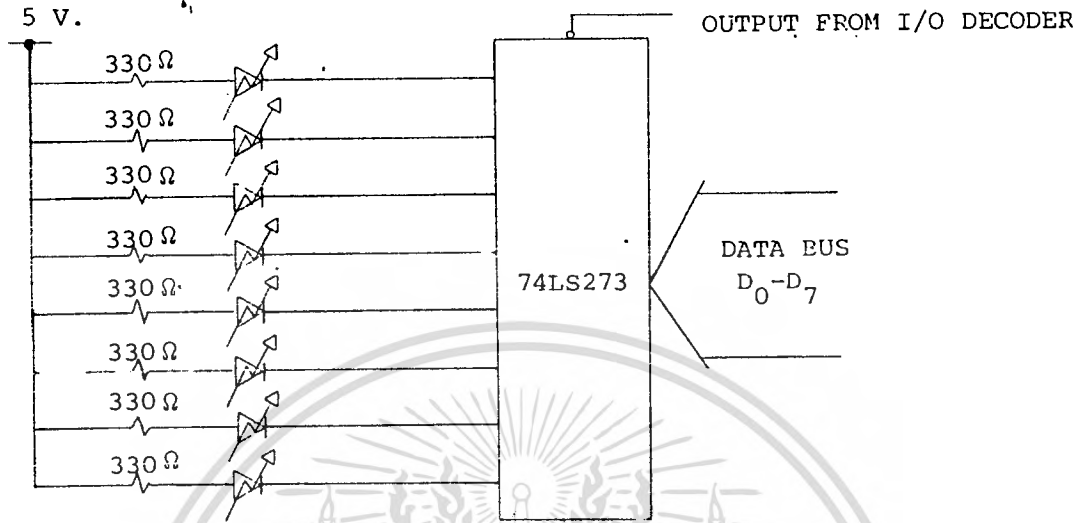
ส่วนแสดงผลสถานะของโทรศัพท์ภายในทั้ง 20 เครื่อง (ไม่รวมโอเปอร์เรเตอร์) จะแสดงด้วย LED (Light Emitting Diode) 20 ดวง แต่ละดวงใช้แสดงสถานะของโทรศัพท์ภายในประจำแต่ละเครื่อง ถ้าโทรศัพท์เครื่องใดถูกใช้งาน LED ประจำเครื่องนั้นจะติดสว่างและจะดับเมื่อโทรศัพท์เครื่องนั้น ๆ ไม่ถูกใช้งาน



รูปที่ 4.19 ส่วนแสดงผลสถานะของโทรศัพท์ภายในทั้ง 20 เครื่อง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วงจรของส่วนแสดงผลสถานะของโทรศัพท์ภายใน แสดงในรูปที่ 4.20



รูปที่ 4.20 วงจรของส่วนแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน

ในรูปที่ 4.20 แสดงเพียงการควบคุม LED 8 ดวงด้วยเอาต์พุตเพียงอย่างเดียว เพราะส่วนวงจรที่ควบคุม LED ที่เหลือมีลักษณะเดียวกัน ข้อมูลแต่ละบิตจะใช้ควบคุม LED แต่ละดวง ข้อมูลบิตใดเป็นลอจิก 0 LED ที่ต่อกับบิตนั้นจะติดสว่างและจะดับเมื่อข้อมูลเป็นลอจิก 1

ซีพียูจะใช้ RAM 3 ตำแหน่ง คือที่ตำแหน่ง 1200 H ถึง 1202 H.

เป็นที่เก็บข้อมูลของส่วนแสดงผลสถานะโทรศัพท์ภายใน มีลักษณะดังรูปที่ 4.21

	D ₇	D ₆	D ₅	D ₄	D ₃	D ₂	D ₁	D ₀
1200H	37	36	35	34	33	32	31	30
1201H	45	44	43	42	41	40	39	38
1202H	← NOT USE →				49	48	47	46

รูปที่ 4.21 แสดงลักษณะของ RAM 3 ตำแหน่งที่รวมข้อมูล 20 บิต ควบคุม LED 20 ดวง

เมื่อซีพียูตรวจพบว่าโทรศัพท์ภายในเครื่องใดถูกใช้งาน จะทำการรีเซ็ต (Reset) บิตข้อมูลที่เป็นสถานะของเครื่องนั้นใน RAM ให้เป็น ลอจิก 0 และในทางตรงกันข้าม ถ้าโทรศัพท์ไม่ถูกใช้งานจะ เซ็ต (Set) บิตข้อมูลนั้นเป็นลอจิก 1

การควบคุม LED ทั้ง 20 ดวง ให้สว่างหรือดับตามสถานะของโทรศัพท์ภายในซีพียูจะนำข้อมูลจาก RAM ทั้ง 3 ตำแหน่งนั้นส่งออกมาค้างไว้ที่จุดสัญญาณออก โดยใช้ 3 เอาท์พุทพอร์ต ดังนี้

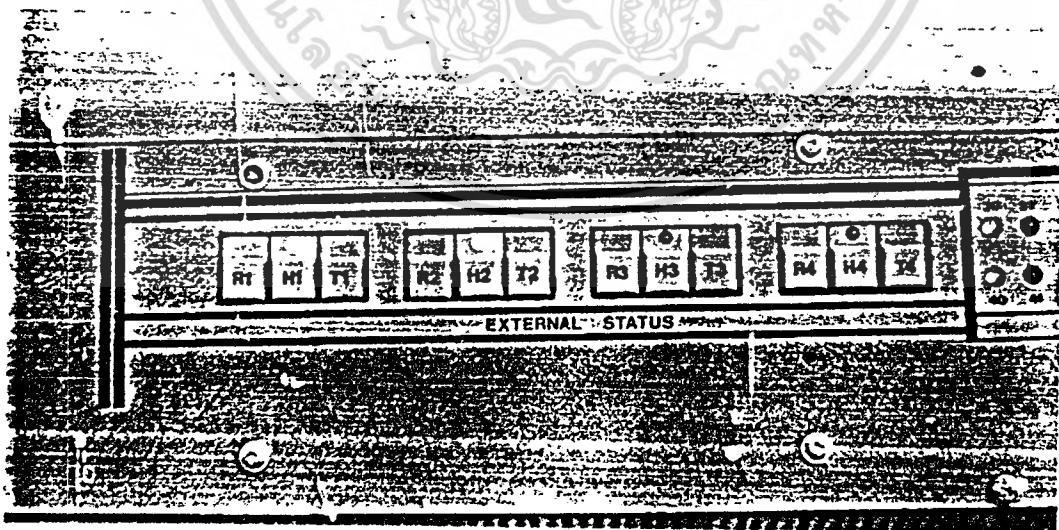
ข้อมูลตำแหน่ง 1200 H ส่งออกทางจุดสัญญาณออก พอร์ต 1B ควบคุม LED 8 ดวง ประจำเครื่องโทรศัพท์ภายในหมายเลข 30 ถึง 37

ข้อมูลตำแหน่ง 1201 H ส่งออกทางจุดสัญญาณออก พอร์ต 1C ควบคุม LED 8 ดวง ประจำเครื่องโทรศัพท์ภายในหมายเลข 38 - 45

ข้อมูลตำแหน่ง 1202 H บิต D₀ ถึง D₃ ส่งออกทางจุดสัญญาณออก พอร์ต 1D ควบคุม LED 4 ดวง ประจำเครื่องโทรศัพท์ภายในหมายเลข 46 ถึง 49

4.4 ส่วนคีย์บอร์ด (Keyboard unit)

คีย์บอร์ดใช้เป็นตัวป้อนข้อมูลต่าง ๆ เข้าไปยังระบบไมโครโปรเซสเซอร์ คีย์บอร์ดของเครื่อง PABX ที่พัฒนาขึ้นมี 12 คีย์ ดังรูปที่ 4.22



รูปที่ 4.22 แสดงคีย์บอร์ดของ PABX

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คีย์บอร์ด R1 ถูกใช้เมื่อโอเพอร์เรเตอร์ต้องการติดต่อกับคู่สายนอกที่ 1

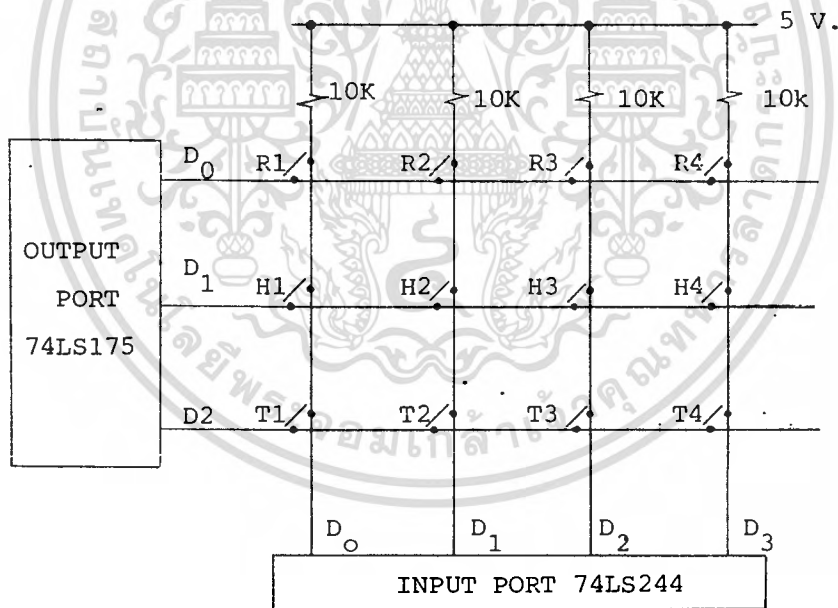
คีย์บอร์ด H1 ถูกใช้เมื่อโอเพอร์เรเตอร์ต้องการหักคู่สายนอกที่ 1

คีย์บอร์ด T1 ถูกใช้เมื่อโอเพอร์เรเตอร์ต้องการโอนสายนอกที่ 1 ไปให้

โทรศัพท์ภายใน

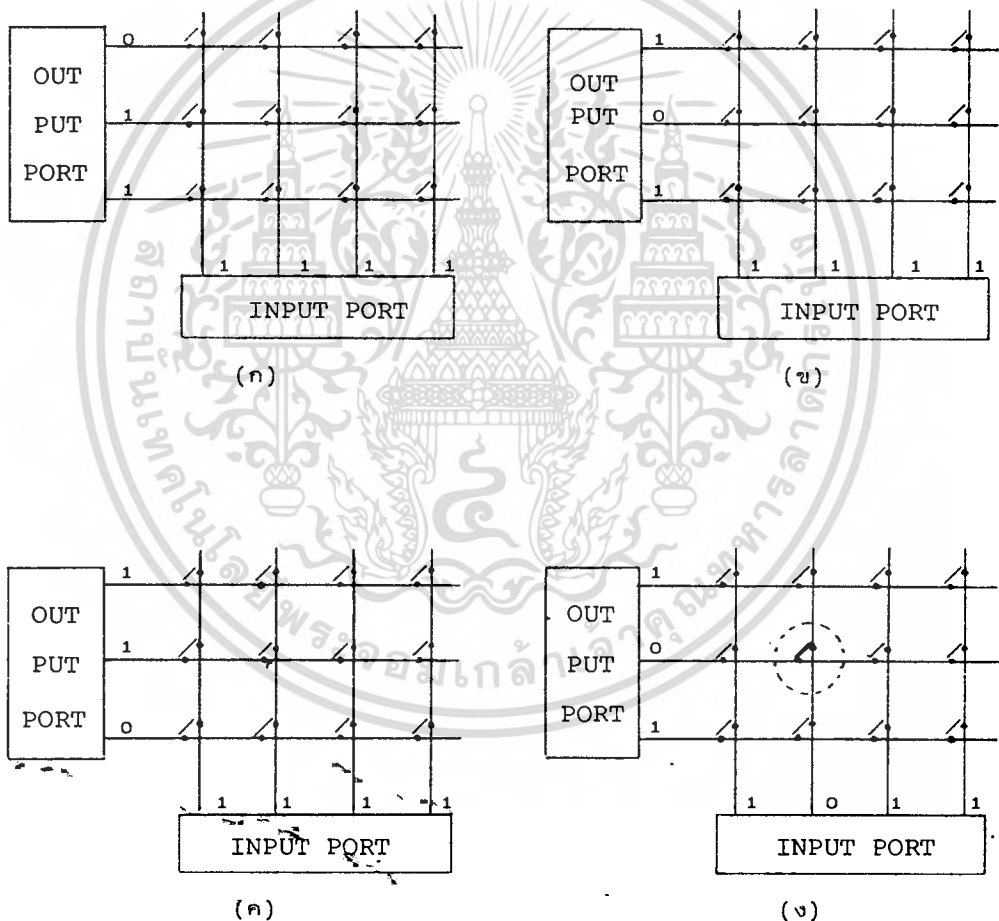
ในท่านองเดียวกัน คีย์บอร์ด R2, H2 และ T2 ใช้ควบคุมคู่สายนอกที่ 2 คีย์บอร์ด R3, H3 และ T3 ใช้ควบคุมคู่สายนอกที่ 3 และ คีย์บอร์ด R4, H4 และ T4 ใช้ควบคุมสายนอกที่ 4 ในลักษณะเดียวกัน

วงจรของส่วนคีย์บอร์ดแสดงในรูปที่ 4.23



รูปที่ 4.23 แสดงวงจรส่วนคีย์บอร์ด

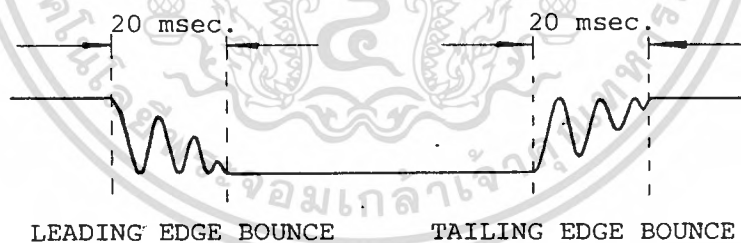
ซีทียูจะตรวจสอบการกดคีย์บอร์ด โดยอาศัยหลักการสแกน (Scan) ส่งข้อมูลลอจิก 0 ออกมาค้างไว้ที่จุดสัญญาณออกของเส้นสแกนแนวนอนเส้นแรก (รูปที่ 4.24 ก) แล้วรับข้อมูลจากเส้นสแกนแนวตั้ง แล้วส่งข้อมูลลอจิก 0 ออกมาค้างไว้ที่เส้นสแกนแนวนอนเส้นต่อไป ดังรูปที่ 4.24 (ข) และ (ค) ตามลำดับ และรับข้อมูลจากเส้นสแกนแนวตั้ง เข้าไปตรวจดู ทำเช่นนี้ซ้ำไปเรื่อย ๆ



รูปที่ 4.24 แสดงหลักการสแกนคีย์บอร์ด 12 ตัว

จากหลักการสแกนดังกล่าวถ้าคีย์บอร์ดไม่ถูกกด ข้อมูลที่ซีพียูรับ เข้ามาจากจุด สัญญาณเข้า D_0 ถึง D_3 จะเป็นลอจิก 1 หมดตลอดเวลา แต่ถ้าข้อมูลที่รับ เข้ามาจากเส้น สแกนแนวตั้งดังกล่าวไม่เป็น ลอจิก 1 หมด ซีพียูก็จะทราบทันทีว่าคีย์บอร์ดถูกกด ดังรูปที่ 4.24 (ง) และทราบว่าคีย์บอร์ดตัวใดถูกกดด้วยการตรวจสอบข้อมูลที่รับ เข้ามาจากเส้นสแกนแนวตั้งว่า บิตใดเป็นลอจิก 0 พร้อมกับตรวจสอบข้อมูลที่ส่งออกไปค้างที่จุดสัญญาณออกว่าส่งลอจิก 0 ออกไป ค้างที่เส้นสแกนแนวนอนเส้นใดด้วยวิธีการตรวจสอบ 2 อย่างนี้ ซีพียูจะทราบได้ว่าเป็นคีย์บอร์ด ตัวใด

แต่โดยทั่วไป เมื่อมีการกดคีย์บอร์ดจะมีการเกิดเบาน์ชขึ้นดังรูปที่ 4.25 การ แก่เบาน์ชทำได้หลายวิธี แต่ในที่นี้ใช้การหน่วงเวลาเข้าช่วยคือหลังจากเอาสัญญาณเข้ามาและ ตรวจสอบว่าเป็นลอจิก 0 แล้วจะหน่วงเวลาไว้ประมาณ 20 มิลลิวินาที (Millisecond) เนื่องจากช่วง เวลาการเกิดเบาน์ชจะไม่เกิน 20 มิลลิวินาที หลังจากนั้นจะทำการรับข้อมูล เข้า มาตรวจสอบซ้ำอีก ถ้าสัญญาณที่เข้ามายังคงเป็นลอจิก 0 ความเดิม แสดงว่ามีการกดคีย์บอร์ด จริง แต่ถ้าเป็นลอจิก 1 ซีพียูจะไม่สนใจและทำการสแกนตามแนวนอนเส้นต่อไป



รูปที่ 4.25 แสดงการเบาน์ชของคีย์บอร์ด

จากรูปที่ 4.25 จะเห็นว่าถ้าไม่แก่เบาน์ชของคีย์บอร์ด ไมโครโปรเซสเซอร์ จะตรวจสอบว่าคีย์บอร์ดถูกกดซ้ำ ๆ กัน หลายครั้งทั้ง ๆ ที่ทำก่ากดเพียงครั้งเดียวเท่านั้น เมื่อ เป็น เช่นนี้แล้วข้อมูลที่ซีพียู รับเข้าไปจะผิดพลาดหมด

4.5 หน่วยควบคุมคู่สายภายนอก (External lines controlling unit)

เนื่องจากคู่สายขององค์การโทรศัพท์คู่หนึ่ง ๆ นั้นปกติศักดาไฟฟ้าของเส้นหนึ่งสูงกว่าอีกเส้นหนึ่งประมาณ 48 โวลต์ แต่ศักดาไฟฟ้าที่สูงกว่านี้มีการสลับขั้วไปมาไม่แน่นอน ซึ่งเป็นปัญหาในระบบของ PABX เพราะระบบสายนอกของ PABX จะต้องมียุติ (Polarity) ที่แน่นอน จึงได้ออกแบบใช้ไอโซเลทรานส์ฟอร์มเมอร์ (Isolate transformer) เพื่อกำจัดปัญหาข้างต้น ขณะเดียวกันได้ออกแบบให้ขดลวด (coil) ของไอโซเลทรานส์ฟอร์มเมอร์มีความต้านทาน (DC. resistance) เท่ากับความต้านทานของโทรศัพท์เครื่องหนึ่งเวลายกหู ทำให้สามารถใช้ขดลวดนั้นเป็นตัวทักสายนอก (Hold line) ได้ วงจรส่วนควบคุมสายนอกที่แสดงในรูป 4.26 นั้น แสดงรายละเอียดของ EXTERNAL LINES CONTROLER UNIT 1 เท่านั้น สำหรับยูนิตที่ 2, 3 และ 4 จะมีลักษณะของวงจรเหมือนกัน หน่วยควบคุมคู่สายภายนอกแบ่งออกได้ดังนี้

4.5.1 ส่วนแสดงผลสถานะของสายนอก และส่วนควบคุมการทักคู่สายภายนอก

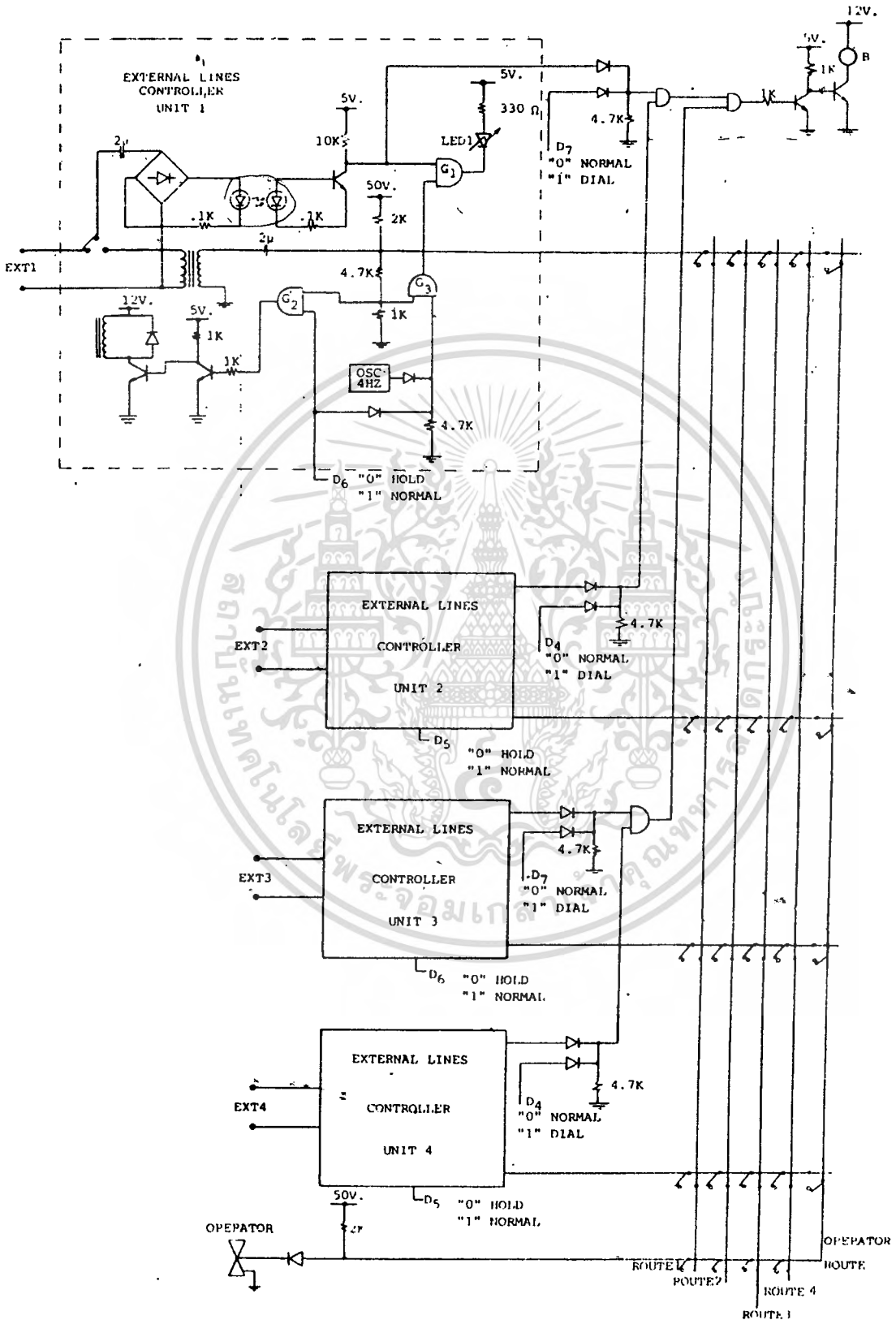
ส่วนแสดงผลสถานะของสายนอกมีอยู่ 2 แบบคือ แสดงด้วย LED และ บัชเซอร์ (Buzzer) กล่าวคือ มี LED 4 ดวง แสดงสถานะของสายนอก 4 คู่สาย ส่วนบัชเซอร์มีไว้เพื่อแจ้งให้โอเปอร์เรเตอร์ทราบเมื่อมีสัญญาณเรียกเข้ามาทางสายนอก ทำให้โอเปอร์เรเตอร์ทราบถึงสถานะต่าง ๆ ของสายนอกทั้ง 4 คู่สาย ซึ่งแบ่งเป็น 4 สถานะ ดังนี้

- สายนอกไม่ถูกใช้งาน LED ประจำสายนอกนั้นจะดับ
- สายนอกถูกใช้งานอยู่ LED ประจำสายนอกนั้นจะติดสว่าง
- สายนอกถูกทักสายอยู่ LED ประจำสายนอกนั้นจะติดดับ เป็นจังหวะ ในช่วงเวลา

เท่ากับคือประมาณ 0.25 วินาที

- มีสัญญาณเรียกเข้ามาจากสายนอกบัชเซอร์จะดังขึ้น เป็นจังหวะตามสัญญาณเรียก

ขณะเดียวกัน LED ประจำสายนอกคู่ที่ถูกเรียก จะติดดับเป็นจังหวะเดียวกัน

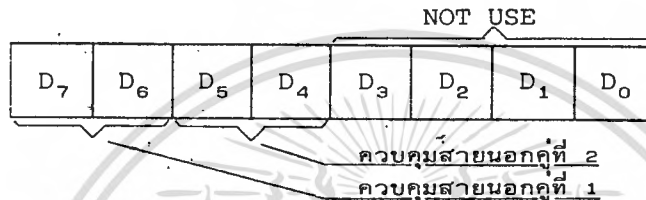


รูปที่ 4.26 แสดงวงจรควบคุมสายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วงจรส่วนควบคุมการหักสายนอกที่ออกแบบไว้ ซีพียูสามารถหักสายนอก 4 คู่สายโดยใช้เอาต์พุตพอร์ต 2 พอร์ต แต่ละเอาต์พุตพอร์ตใช้ควบคุมคู่สายภายนอกพอร์ตละ 2 คู่สาย ซึ่งมีลักษณะเหมือนกันทุกประการ

ลักษณะข้อมูลที่ซีพียูใช้ควบคุมสายนอกจะเป็นดังนี้

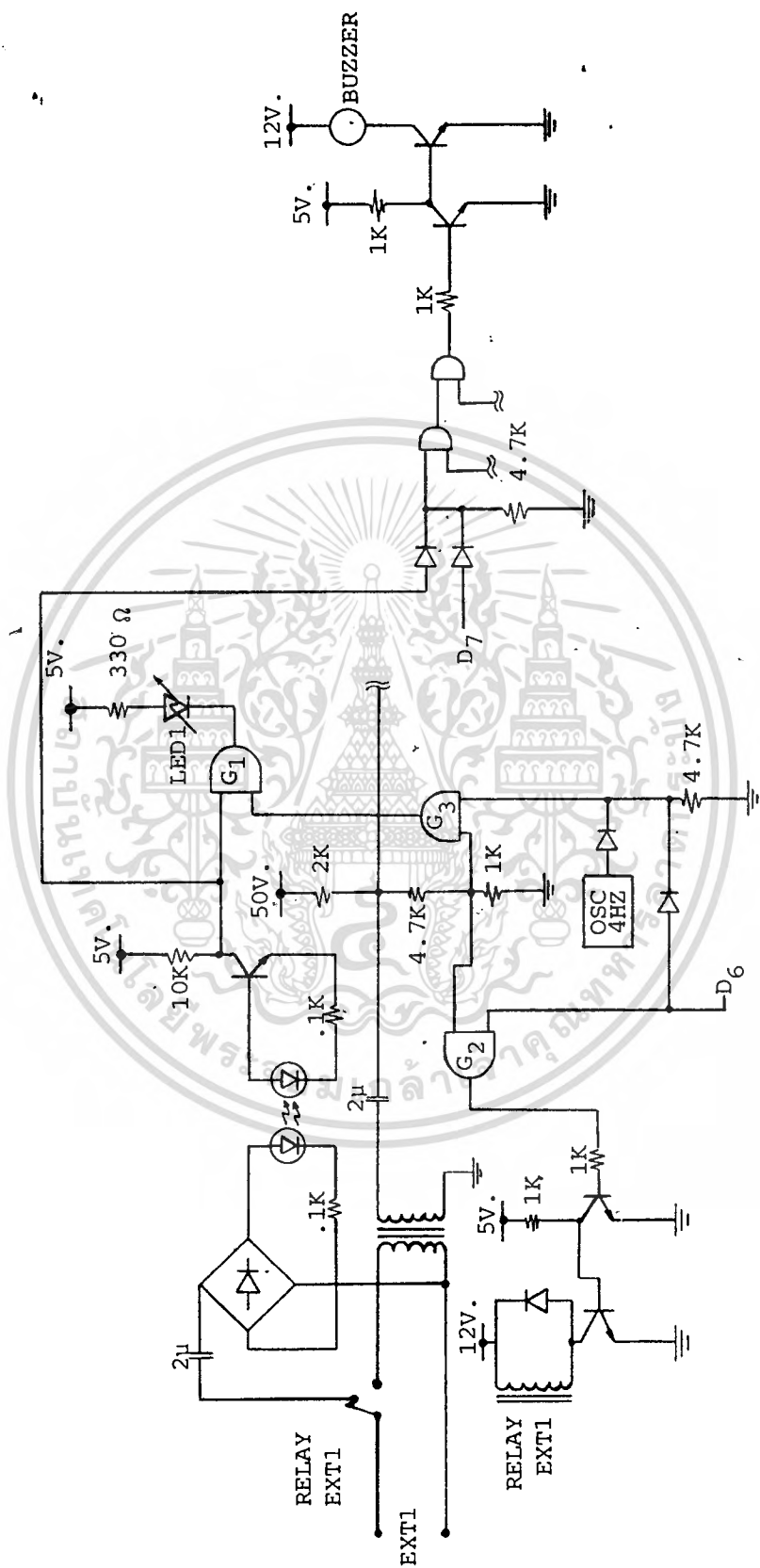


รูปที่ 4.27 แสดงข้อมูลที่ซีพียูใช้ควบคุมสายนอกคู่สายที่ 1 และ 2

บิต D₆ ใช้ควบคุมการหักสายนอกที่ 1 ในท่านองเดียวกัน D₅ ใช้ควบคุมสายนอกที่ 2

บิต D₇ ใช้ควบคุมบัชเชอร์ซึ่งจะตั้งขึ้น เนื่องจากสายนอกที่ 1 ในท่านองเดียวกัน D₄ ใช้ควบคุมสายนอกที่ 2

เนื่องจากการทำงานของข้อมูล D₄ และ D₅ กับ D₆ และ D₇ มีลักษณะ เช่น เดียวกัน ต่อไปจะอธิบายเฉพาะการทำงานของข้อมูล D₇ และ D₆



รูปที่ 4.28 แสดงวงจรควบคุมสายนอกที่ 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 4.28 ในกรณีสภาวะปกติ ซีพียูจะส่งข้อมูลให้ D_6 เป็นลอจิก 1 และ D_7 เป็นลอจิก 0 รีเลย์สายนอกที่ 1 (RELAY EXT.1) จะต่อสายนอกเข้ากับบริดจ์ไดโอด (Bridge diode) ซึ่งต่อเป็นวงจรกับอินฟราเรดไดโอด (Infared diode) ทำหน้าที่เป็นตัวส่งสัญญาณ เมื่อมีสัญญาณเรียกเข้ามาทางสายนอกที่ 1 อินฟราเรดไดโอดตัวส่งจะส่งสัญญาณพัลซ์ไปยังอินฟราเรดไดโอดอีกตัวที่ทำหน้าที่เป็นตัวรับตามจังหวะของสัญญาณเรียก วงจรอินฟราเรดไดโอดตัวรับจะส่งพัลซ์ที่รับได้เข้าแอนเกต (G1) ทำให้ LED ติดดับตามจังหวะพัลซ์ และขณะเดียวกันก็ส่งพัลซ์เป็นอินพุทไปออร์เกต (OR GATE) ซึ่งมี D_7 เป็นอีกอินพุทหนึ่ง เมื่อ D_7 เป็นลอจิก 0 เอาท์พุทของออร์เกต ก็จะเป็นลักษณะพัลซ์เช่นเดียวกับอินพุทที่ป้อนเข้าไป ส่งไปยังวงจรของบัสเซอร์ทำให้บัสเซอร์เกิดเสียงดังขึ้น

ในกรณีที่ซีพียูต้องการพักสายนอกที่ 1 จะส่งข้อมูล D_6 เป็นลอจิก 0 ดังนั้นเอาท์พุทของแอนเกต (G2) เป็นลอจิก 0 ทำให้รีเลย์สายนอกที่ 1 (RELAY EXT.1) ทำงานต่อสายนอกเข้ากับขดลวดของไอโซเลททรานส์ฟอร์มเมอร์ ขณะเดียวกันเอาท์พุทของออร์เกตที่มีสัญญาณพัลซ์ของออสซิลเลเตอร์ที่ความถี่ 4 เฮิรท์ และ D_6 เป็นอินพุทจะส่งพัลซ์ความถี่ 4 เฮิรท์นี้ออกไปยังแอนเกต (G2) และผ่านไปยังแอนเกต (G3) ทำให้ติดดับด้วยความถี่ 4 เฮิรท์

ในกรณีที่โทรศัพท์ภายในติดต่อกับสายนอก หลังจากที่ซีพียูจัดการให้โทรศัพท์ภายในติดต่อกับสายนอกโดยผ่านทางช่องสัญญาณติดต่อแล้ว ซีพียูจะส่งข้อมูล D_6 และ D_7 เป็นลอจิก 1 ที่แอนเกต (G1) มี 2 อินพุท คือ D_6 ซึ่งเป็นลอจิก 1 เป็นอินพุทหนึ่ง ส่วนอีกอินพุทหนึ่งนั้นจะเกิดจากโทรศัพท์ภายใน กล่าวคือขณะที่โทรศัพท์ภายในยกหูฟังอยู่สัญญาณอินพุทนี้จะเป็นลอจิก 0 ทำให้รีเลย์สายนอกที่ 1 ทำงาน ต่อสายนอกเข้าไอโซเลททรานส์ฟอร์มเมอร์ เมื่อโทรศัพท์ภายในหมุนหมายเลขโทรศัพท์ภายนอกที่ต้องการจะโทร สัญญาณอินพุทนี้ก็จะมึลักษณะเป็นสัญญาณพัลซ์เหมือนกับสัญญาณพัลซ์โทรศัพท์ ที่เกิดขึ้นจากการหมุนไดอัลโทรศัพท์ ยังผลให้รีเลย์สายนอกที่ 1 สับเข้าออกเป็นจังหวะของพัลซ์โทรศัพท์ ส่งพัลซ์ไปยังขุมสายขององค์การโทรศัพท์ได้ เมื่อรีเลย์สายนอกที่ 1 สับเข้าออกจะเกิดสัญญาณส่งมาทางอินฟราเรดไดโอด จึงต้องมีข้อมูลบิต D_7 ซึ่งเป็นลอจิก 1 มาออร์ (OR) กับสัญญาณที่เกิดขึ้น ทำให้เอาท์พุทของออร์เกตเป็นลอจิก 1 ตลอด บัสเซอร์จะไม่ดัง มิฉะนั้น จะสร้างความสับสนให้กับไอเปอเรเตอร์ เพราะเสียงบัสเซอร์ที่ดังขึ้นมิได้เกิดจากสัญญาณเรียก แต่เกิดจากพัลซ์โทรศัพท์ของ

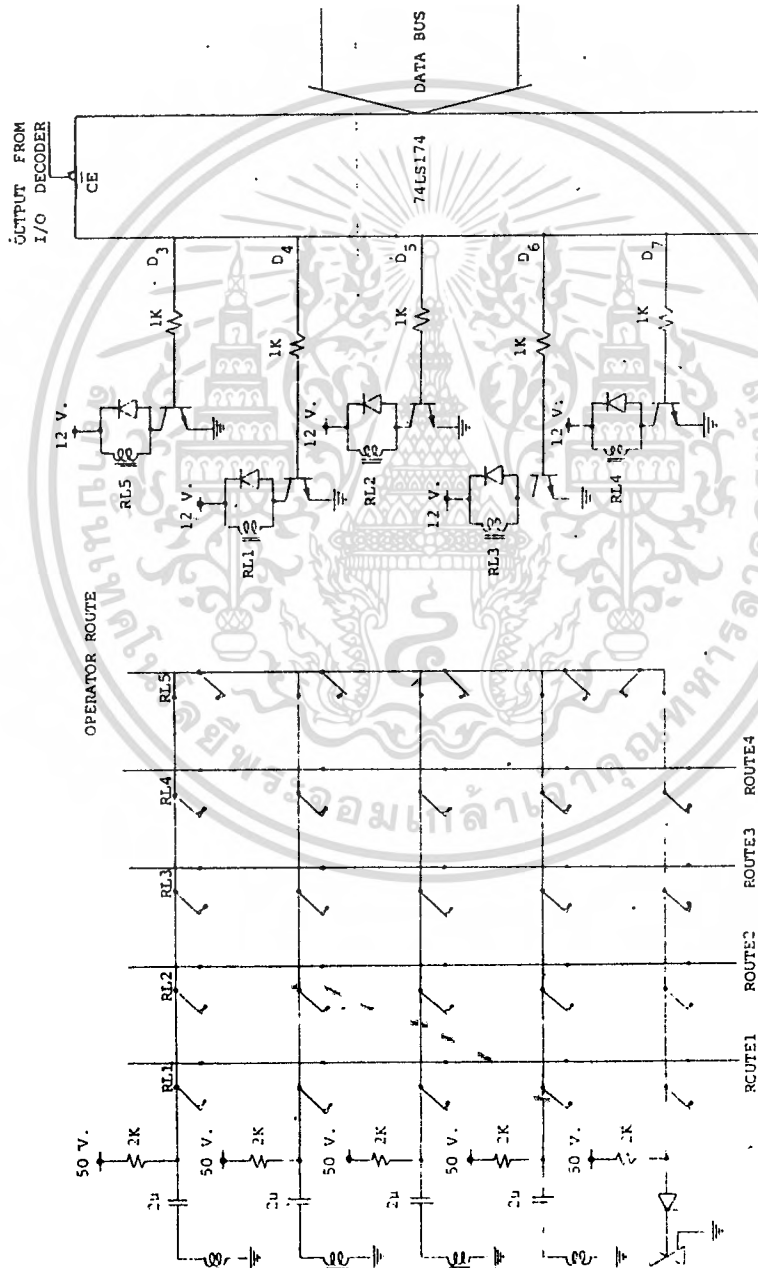
โทรศัพท์ภายในขณะที่กำลังหมุนไดอัลเพื่อติดต่อกับสายนอกนั้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับบริการเชิงวิชาการเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

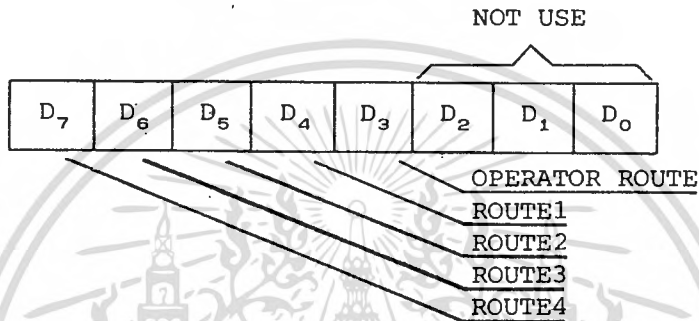
4.5.2. ส่วนควบคุมการใช้ช่องสัญญาณติดต่อของสายนอก

วงจรนี้ใช้ควบคุมสายนอกทั้ง 4 คู่สายให้สามารถติดต่อกับโทรศัพท์ภายในโดยใช้รูปทั้ง 4 รูป และสามารถติดต่อกับโอเพอเรเตอร์ โดยใช้โอเพอเรเตอร์รูป (Operator route) ดังรูปที่ 4.29



รูปที่ 4.29 แสดงวงจรช่องสัญญาณติดต่อของสายนอกทั้ง 4 และโอเพอเรเตอร์ รูป

การทำงานของรีเลย์ R1, R2, R3 และ R4 ของสายนอกแต่ละคู่สายเหมือนกับการทำงานของรีเลย์ประจำรูปที่ 1, 2, 3 และ 4 ของโทรศัพท์ภายในทุกประการ และสายนอกจะมีช่องสัญญาณต่อเฉพาะกับโอเพอร์เรเตอร์ (Operator route) โดยออกแบบไว้โดยใช้ D_3 เป็น บิตควบคุมรูปนี้ ดังนั้นซีพียูจะส่งข้อมูลออกไปควบคุมคู่สายภายนอก ผ่านทางเอาต์พุตพอร์ตสรุปได้ดังนี้



รูปที่ 4.30 แสดงข้อมูลที่ใช้ควบคุมสายนอก

ตารางที่ 4.3 แสดงลักษณะข้อมูลและการทำงานที่ใช้ควบคุมสายนอก

ข้อมูล บิต	ข้อมูล เป็น เลขฐาน 16	ความหมาย
0000 0000	00	ปิด (OFF) สายนอก
0000 1000	08	คู่สายนอกติดต่อกับโอเพอร์เรเตอร์
0001 0000	10	คู่สายนอกใช้ช่องสัญญาณติดต่อกับที่ 1
0010 0000	20	คู่สายนอกใช้ช่องสัญญาณติดต่อกับที่ 2
0100 0000	40	คู่สายนอกใช้ช่องสัญญาณติดต่อกับที่ 3
1000 0000	80	คู่สายนอกใช้ช่องสัญญาณติดต่อกับที่ 4

ข้อมูลที่ซีพียูส่งออกไปค้างที่จุดสัญญาณออก เพื่อควบคุมคู่สายภายนอกแต่ละคู่สายนั้นจะมีลักษณะเหมือนกันหมด ซึ่งข้อมูลที่ส่งออกไปมีอยู่ 6 แบบดังตารางที่ 4.3

บทที่ 5

การทำงานของซีพียู ในระบบไมโครโปรเซสเซอร์ (CPU Operation)

การใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ควบคุม เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขา

อัตโนมัติ นั้น จะต้องศึกษาการทำงานทั้งหมดของ PABX ว่า เครื่อง PABX จะต้องทำอะไรบ้าง จากนั้นนำมาดัดแปลง เขียน เป็นโปรแกรมการประมวลผล (Process) ของซีพียู โดยอาศัยวงจรสร้างสัญญาณต่าง ๆ เพื่อป้อนข้อมูลให้ซีพียูทราบสถานะต่าง ๆ ทั้งหมดของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ เพื่อให้ซีพียูพิจารณาพร้อมกับสถานะเดิมที่เก็บไว้ใน RAM แล้วจึงส่งข้อมูลออกไปควบคุมผ่านทางจุดสัญญาณออก เข้าวงจรสวิตช์ เพื่อควบคุมเครื่องชุมสายโทรศัพท์ต่อไป ขณะเดียวกันก็ เก็บสถานะใหม่ไว้ใน RAM

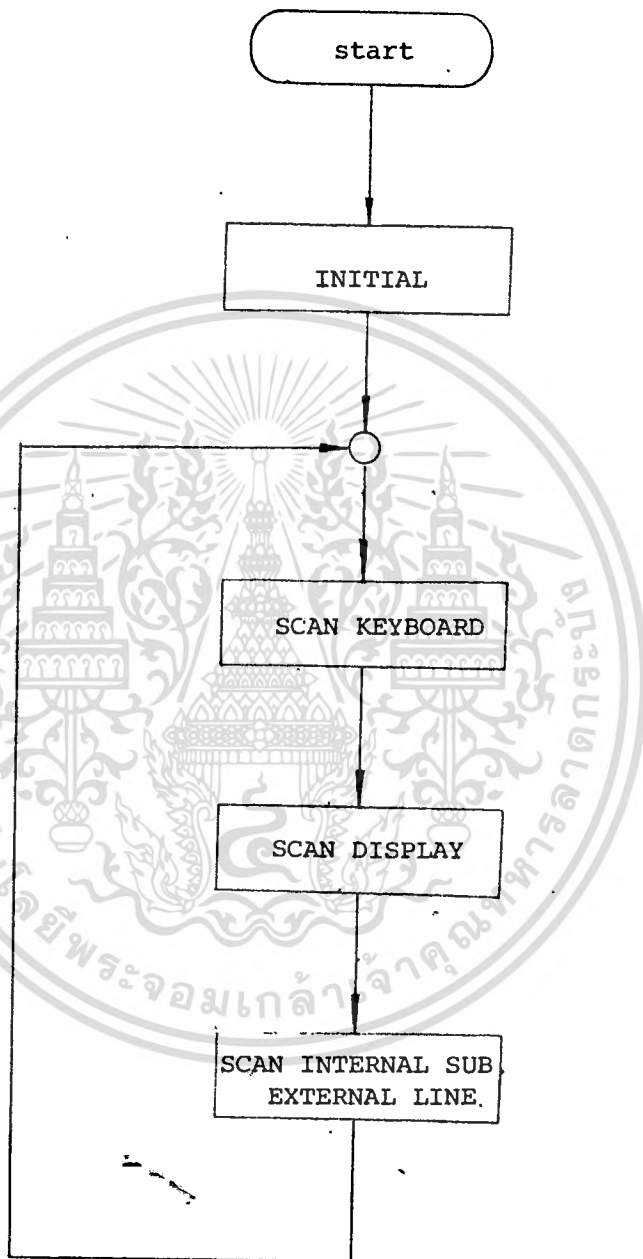
เนื่องจากไมโครโปรเซสเซอร์ทำงานได้เร็วมาก ดังนั้นจึงเขียนโปรแกรมให้ซีพียู ควบคุมการทำงานของระบบ PABX โดยอาศัยหลักการมัลติเพล็กซ์ ทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลางที่พัฒนาขึ้นมา ทำงานได้รวดเร็วกว่า PABX ระบบเก่าที่ใช้วงจรเชิงเส้น เป็นส่วนควบคุมการทำงาน

5.1 ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมหลัก

ซีพียูจะปฏิบัติตามคำสั่งในโปรแกรมหลัก เพื่อควบคุม เครื่องชุมสายให้ทำงานตามที่เราร้องการ ซึ่งขั้นตอนของโปรแกรมหลัก แสดงเป็นโฟลว์ชาร์ทได้ดังรูปที่ 5.1

เมื่อเริ่มต้นเปิด เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ ซีพียูจะถูกรีเซ็ต (Reset) โดยวงจรเพาเวอร์ออนรีเซ็ต (Power-on reset) ซีพียูจะ เริ่มปฏิบัติตามคำสั่งที่ตำแหน่ง 0000 H. ซึ่งเป็นคำสั่งที่เกี่ยวกับการปรับสถานะปกติเริ่มต้น (Initial) จากนั้นซีพียูจะปฏิบัติตามคำสั่งในโปรแกรมย่อยของการสแกนคีย์บอร์ดไปจนถึงขั้นตอนหนึ่ง แล้วกลับเข้าสู่โปรแกรมหลักไปปฏิบัติตามคำสั่งโปรแกรมย่อยของส่วนแสดงผล แล้วกลับ เข้าสู่โปรแกรมหลัก แล้วไปปฏิบัติตามคำสั่งย่อยของส่วนควบคุมโทรศัพท์ภายในและสายนอก ถึงขั้นตอนหนึ่ง แล้วกลับ เข้าสู่โปรแกรมหลัก กลับไปสแกนคีย์บอร์ด, ส่วนแสดงผล, และโทรศัพท์ภายในถึงสายนอกใหม่ในขั้นตอนต่อไป ทำเช่นนี้วนไปเรื่อย ๆ ลักษณะมัลติเพล็กซ์แบบนี้ จะทำให้ไม่เสีย (Waste) เวลาการทำงานของซีพียูโดยเปล่าประโยชน์ และเนื่องจากซีพียูทำงานได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ๕.๑ โฟลว์ชาร์ท แสดงขั้นตอนการทำงานของซีพียูทั้งระบบ

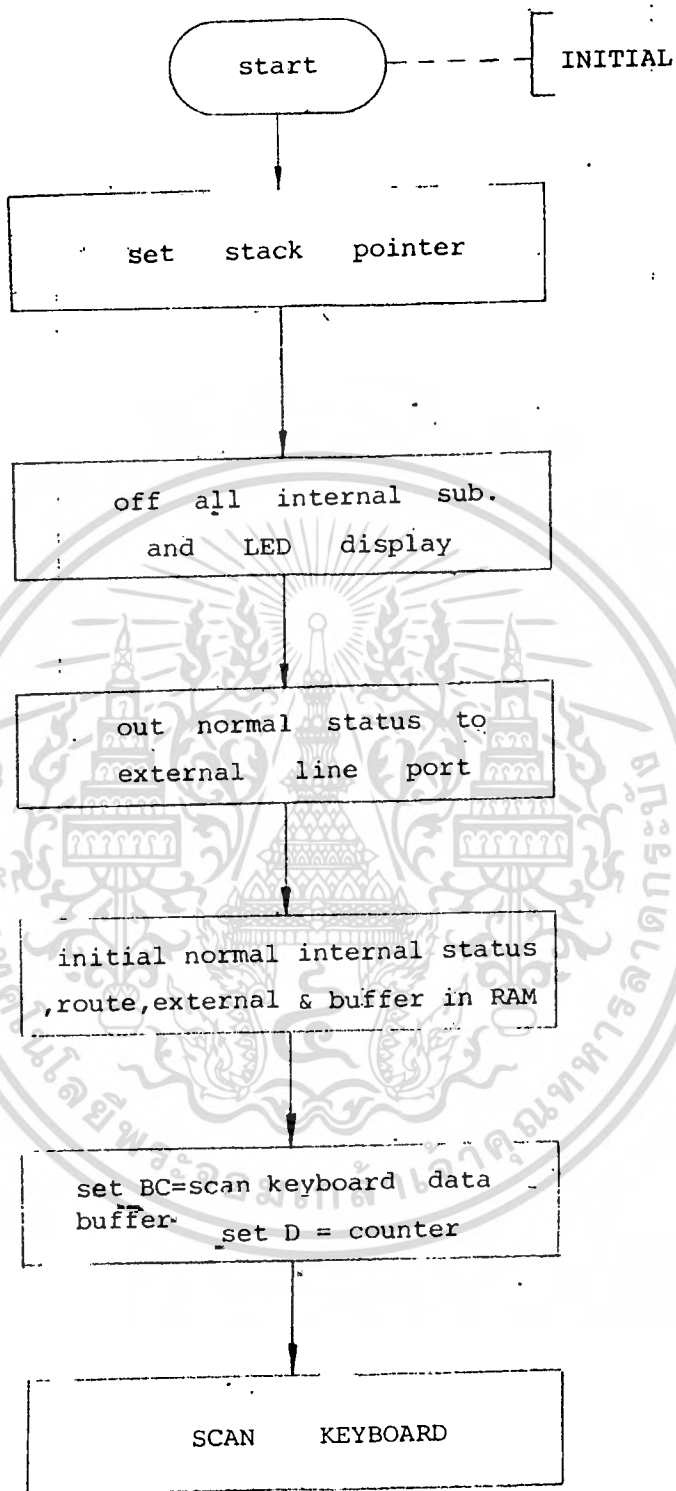
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เร็วมาก เมื่อเทียบกับความรู้สึกของคน จึงเสมือนว่าไมโครโปรเซสเซอร์ทำงานควบคุมทุก ๆ ส่วน ของระบบ PABX ให้ทำงานไปพร้อม ๆ กันหมด

5.2 ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมเริ่มต้น (Initial program)

เมื่อเริ่มเปิดเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ จะต้องมีการโปรแกรมเริ่มต้น เพื่อให้ซีพียูจัดเตรียมเครื่องชุมสายโทรศัพท์ให้พร้อมที่จะทำงานต่อไป

จากรูปที่ 5.2 เริ่มต้นซีพียูจะกำหนด STACK POINTER ให้อยู่ใน RAM ตำแหน่งที่ 17F0 H. จากนั้นซีพียูจะส่งข้อมูลออกไปปิด (OFF) โทรศัพท์ภายในทุกเครื่อง, ดับ LED ของส่วนแสดงผลทุกดวง และส่งข้อมูลควบคุมการพักสายนอก และส่วนแสดงผลของสายนอก ให้อยู่ในสถานะปกติ ขึ้นต่อไปซีพียูจะกำหนดค่าเริ่มต้นใน RAM ทุกตำแหน่งที่ถูกใช้งาน ให้อยู่ในสถานะปกติ เริ่มแรกหลังจากนั้นซีพียูจะกำหนดค่ารีจิสเตอร์คู่ BC = 0E00 H. ซึ่งเป็น ROM ตำแหน่งแรกของข้อมูลที่ใช้สแกนคีย์บอร์ดมีอยู่ 3 ไบท์ จึงกำหนดรีจิสเตอร์ D = 3 เป็น Counter เพื่อให้ซีพียูตรวจดูว่า ได้สแกนคีย์บอร์ดตามเส้นสแกนแนวนอนครบ 3 เส้นหรือยัง จากนั้นจะเข้าโปรแกรมสแกนคีย์บอร์ด



รูปที่ 5.2 ไฟล์ชาร์ตแสดงขั้นตอนของ INITIAL PROGRAM

5.3 ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมสแกนคีย์บอร์ด

โปรแกรมส่วนนี้ เป็นโปรแกรมที่ซีพียูใช้ตรวจคีย์บอร์ดว่าถูกกดหรือไม่ ถ้าถูกกดจะทำการตรวจดูว่าคีย์บอร์ดตัวใดที่ถูกกดจากนั้นก็ควบคุม เครื่องขุมสายโทรศัพท์ให้ปฏิบัติตามความหมายของคีย์บอร์ดตัวที่ถูกกด

ก่อนอื่นขอกล่าวถึงตำแหน่ง หน่วยความจำที่ใช้เก็บข้อมูลการสแกนคีย์บอร์ด และตำแหน่ง RAM ที่ใช้เก็บสถานะของคีย์บอร์ด จากรูปที่ 5.3 (ก) เป็นตำแหน่งที่ใช้เก็บลักษณะของข้อมูลที่ซีพียูส่งออกไปค้างที่จุดสัญญาณออก เพื่อสแกนคีย์บอร์ดและรูปที่ 5.3 (ข) เป็นตำแหน่งใน RAM ที่ซีพียูใช้บิต D₀ เป็นตัวแสดงสถานะของคีย์บอร์ดว่า ถ้าเป็นลอจิก 0 หมายถึงคีย์บอร์ดไม่ถูกกด และเป็นลอจิก 1 เมื่อคีย์บอร์ดถูกกดอยู่

	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
OE00H						1	1	0
OE01H						1	0	1
OE02H						0	1	1

NOT USED

(ก)

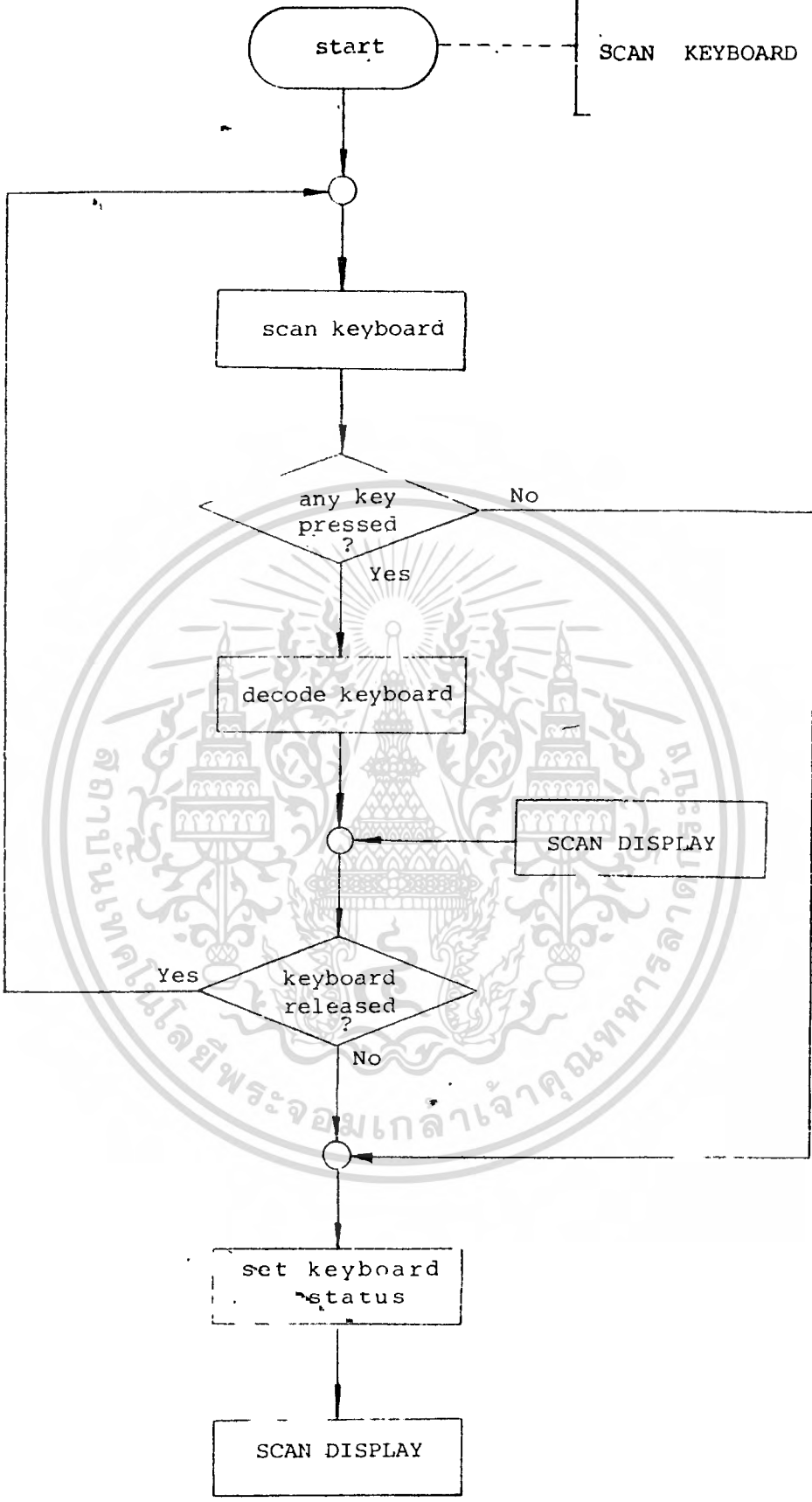
1 - PRESSED
 0 - RELEASED

107CH	USED	KEYBOARD	BUFFER	D ₀
-------	------	----------	--------	----------------

(ข)

รูปที่ 5.3 (ก) แสดงลักษณะข้อมูลที่ซีพียูใช้สแกนคีย์บอร์ด

(ข) ตำแหน่ง RAM ที่ซีพียูใช้เก็บสถานะของคีย์บอร์ด



รูปที่ 5.4 โฟลว์ชาร์ท แสดงขั้นตอนการสแกนคีย์บอร์ด

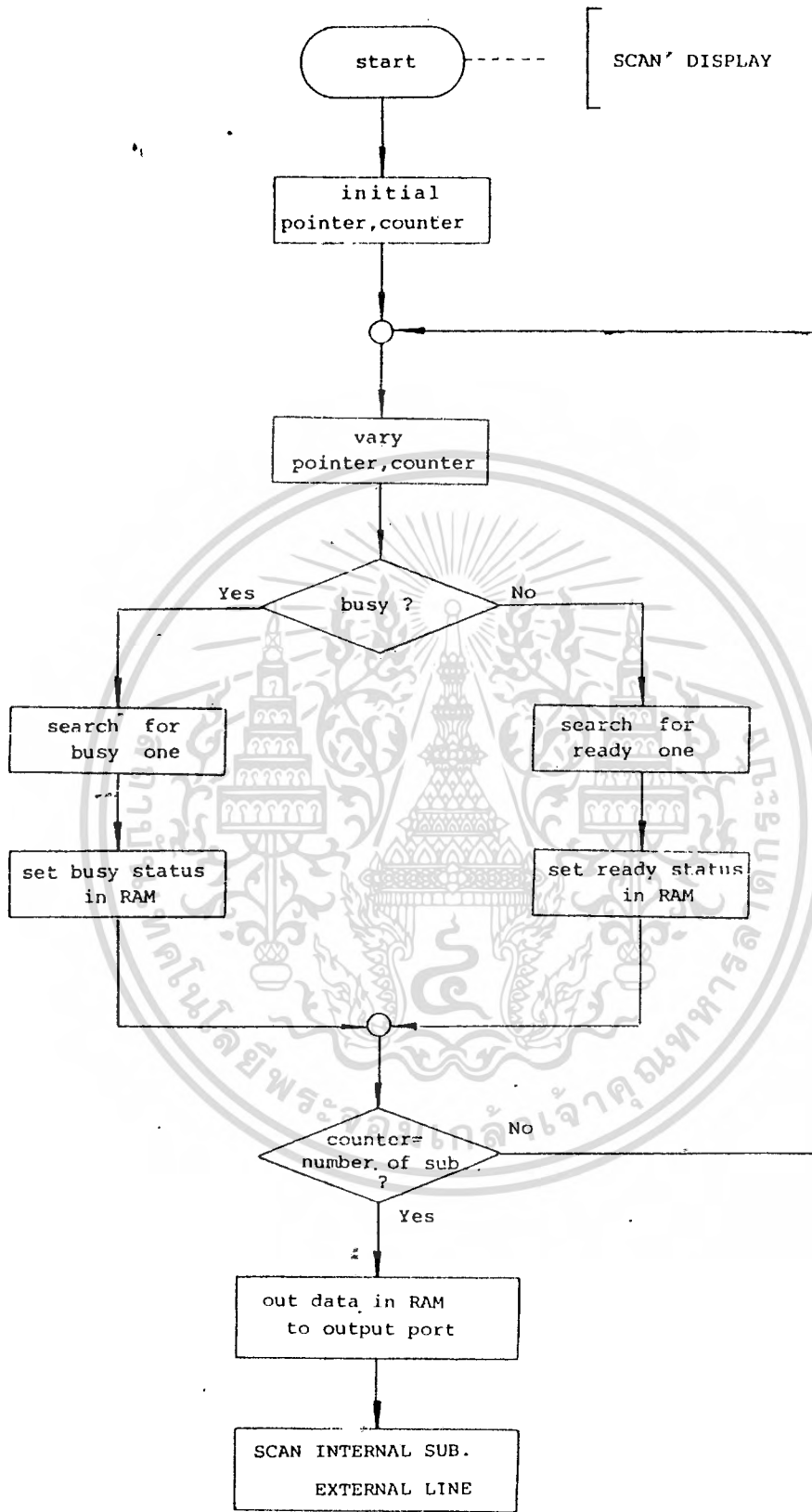
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เนื่องจากคีย์บอร์ดในเครื่องซุมสายโทรศัพท์นี้ ออกแบบไว้ให้โอเปอร์เรเตอร์ใช้ผู้เดียว ดังนั้นก่อนเข้าไปรณการสแกนคีย์บอร์ดซีพียูจะตรวจเครื่องโทรศัพท์ของโอเปอร์เรเตอร์ว่าถูกใช้งานหรือไม่ ถ้าไม่ถูกใช้งานซีพียูจะเข้าไปรณการส่วนสแกนคีย์บอร์ดไปเลย ซีพียูจะสแกนคีย์บอร์ดก็ต่อเมื่อ เครื่องโทรศัพท์ของโอเปอร์เรเตอร์ถูกใช้งานเท่านั้น

ไฟล์วซาร์ทการทำงานของโปรแกรมส่วนสแกนคีย์บอร์ด แสดงดัง

รูปที่ 5.4

ซีพียูจะส่งลยจิก 1 ออกไปค้ำงที่จุดสัญญาณออกที่เส้นสแกนแนวนอนเส้นที่ 1 แล้วรับข้อมูลเข้าทางจุดสัญญาณเข้า ในกรณีทีคีย์บอร์ดไม่ถูกกด (ข้อมูลที่รับเข้ามา D_0 ถึง D_3 เป็นลยจิก 1 ทมด) ซีพียูจะเก็บสถานะของคีย์บอร์ดว่าไม่ถูกกดไว้ใน RAM ตำแหน่ง 107C H บิท D_0 แล้วไปทำโปรแกรมสแกนส่วนอื่น ๆ ในโปรแกรมหลักต่อไป แล้วเวียนกลับมาสแกนลักษณะเดียวกัน แต่เป็นเส้นสแกนแนวนอนที่ 2 และ 3 ตามลำดับ เมื่อครบเส้นสแกนแนวนอนทั้ง 3 เส้นแล้วก็เริ่มสแกนเส้นแนวนอนที่ 1 ใหม่ ทำเช่นนี้ไปเรื่อย ๆ และเมื่อซีพียูตรวจพบว่าการกดคีย์บอร์ดก็จะมีหน่วงเวลาเพื่อแก้เบาญ แล้วรับข้อมูลเข้ามาตรวจดูใหม่ ถ้าไม่มีการกดคีย์บอร์ด ซีพียูก็จะผ่านไปสแกนส่วนอื่น ๆ ต่อไป แต่ถ้ามีการกดคีย์บอร์ดจริง ซีพียูจะตรวจดูว่าคีย์บอร์ดตัวที่ถูกกดคือคีย์อะไร จากนั้นก็จะควบคุมให้เครื่องซุมสายโทรศัพท์ปฏิบัติตามความหมายของคีย์บอร์ดตัวนั้น แล้วเก็บสถานะว่าคีย์บอร์ดถูกกดอยู่ แล้วซีพียูจะไปสแกนส่วนอื่น ๆ ต่อไป เมื่อเวียนกลับมาถึงโปรแกรมส่วนสแกนคีย์บอร์ดอีก ซีพียูจะตรวจแต่เพียงว่าคีย์บอร์ดที่ถูกกดอยู่นั้นถูกปล่อยออกหรือยัง จากการรับข้อมูลจากจุดสัญญาณเข้ามาตรวจดู ถ้ายังถูกกดอยู่ซีพียูจะผ่านโปรแกรมส่วนสแกนคีย์บอร์ดไปเลย จนกว่าจะเวียนมาตรวจพบว่า คีย์บอร์ดถูกปล่อยออกแล้ว จึงจะทำการสแกนคีย์บอร์ดต่อไป พร้อมกับเก็บสถานะของคีย์บอร์ดไว้ใน RAM ว่าเป็นสถานะปกติคือไม่ถูกกด



รูปที่ 5.5 ไฟล์วาร์ท แสดงขั้นตอนการสแกนดีสเพลย์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

5.4 ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมสแกนส่วนแสดงผลสถานะของโทรศัพท์ภายใน

โปรแกรมส่วนนี้ เป็นการควบคุมการทำงานของส่วนแสดงผลสถานะของโทรศัพท์ภายใน ที่แจ้งให้โอเพอร์เรเตอร์ทราบว่าโทรศัพท์ภายในเครื่องใด ๆ ถูกใช้งานหรือไม่ ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมสแกนส่วนแสดงผลสถานะของโทรศัพท์ภายในเขียนเป็นโฟลว์ชาร์ท ดังรูปที่ 5.5

ซีพียูจะตรวจสอบสถานะของโทรศัพท์ภายในจาก RAM ตำแหน่งที่บอกสถานะของโทรศัพท์ภายในแต่ละเครื่องว่าถูกใช้งานหรือไม่โดยอาศัยรีจิสเตอร์คู่ BC เป็นตัวชี้ตำแหน่ง RAM ที่เก็บสถานะของโทรศัพท์ภายใน (RAM ตำแหน่งที่เก็บสถานะของโทรศัพท์ภายในอธิบายไว้ในหัวข้อที่ 5.5) อาศัยรีจิสเตอร์คู่ HL เป็นตัวชี้ตำแหน่ง LED BUFFER (ตำแหน่ง 1200H - 1202H) และอาศัยรีจิสเตอร์ D เป็น Counter เป็นตัวคอยตรวจนับ ในการสแกนให้ครบ 20 เครื่องโทรศัพท์ภายใน เมื่อครบแล้วจึงส่งข้อมูลจาก RAM ตำแหน่ง LED BUFFER ทั้ง 3 ตำแหน่งออกไปแสดงทางจุดสัญญาณออก เมื่อควบคุม LED ทั้ง 20 ดวง ให้ติดดับตามสถานะของโทรศัพท์ภายในทุกเครื่อง แล้วจึงไปปฏิบัติคำสั่งในโปรแกรมของส่วนสแกนคู่สายภายในและสายนอกต่อไป

5.5 ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมสแกนโทรศัพท์ภายในและคู่สายภายนอก

. โปรแกรมส่วนนี้ควบคุมการทำงานทุกอย่างของโทรศัพท์ภายใน ตลอดจนการติดต่อกับสายนอกและการใช้ช่องสัญญาณติดต่อ ก่อนอื่นขออธิบายถึง RAM ตำแหน่งต่าง ๆ และข้อมูลแต่ละบิตที่ใช้เก็บสถานะของโทรศัพท์ภายใน, สายนอก, ช่องสัญญาณติดต่อ และอื่น ๆ

RAM ที่แยกแยะไว้เก็บสถานะของโทรศัพท์ภายใน แต่ละเครื่องนั้นใช้ RAM 6 ตำแหน่ง ในการเก็บสถานะทั้งหมดดังแสดงในรูปที่ 5.6 (ก) เป็น RAM 6 ตำแหน่ง ที่ใช้เก็บสถานะทั้งหมดของโทรศัพท์ภายในหมายเลข 30 และสถานะของโทรศัพท์ภายในหมายเลข 31 - 49 ใช้ RAM 6 ตำแหน่งต่อไป เรียงไปตามลำดับ จนถึง RAM ตำแหน่งที่ 1072H ถึง 1077H เป็นที่เก็บข้อมูลของโทรศัพท์ภายในหมายเลข 49 และตำแหน่ง 1078H ถึง 107DH เป็นตำแหน่ง RAM ที่เก็บสถานะของโอเพอร์เรเตอร์

ในที่นี้ขออธิบายสถานะต่าง ๆ ของ RAM 6 ตำแหน่งพอสังเขปและ RAM ทั้ง 6 ตำแหน่งที่แสดงสถานะของโทรศัพท์ภายในมีประจำเหมือนกันหมดในโทรศัพท์ภายในทุกเครื่อง RAM 2 ไบท์แรก (1000H และ 1001H) รวมข้อมูลทั้งหมดมี 14 บิต ที่ใช้งาน แต่ละบิตจะเป็นตัวบอกสถานะของการ service hand-on routine ว่าซีพียูปฏิบัติคำสั่งถึงขั้นตอนใดในขณะที่ยูสแกนแบบมัลติเพล็กซ์ เมื่อเวียนกลับมาอีกครั้งก็จะปฏิบัติขั้นตอนต่อไปตามข้อกำหนดของโปรแกรมและสถานะเดิมที่เก็บไว้ แล้วจึงเก็บสถานะใหม่ไว้ใน RAM 2 ตำแหน่งนี้ จะทำการสแกนแบบมัลติเพล็กซ์เช่นนี้ไปเรื่อย ๆ จนกว่าจะปฏิบัติคำสั่ง Hand-on routine จนเสร็จเรียบร้อยทั้ง 21 เครื่อง

RAM ตำแหน่งที่ 3 (ตำแหน่ง 1002H) ใช้เก็บช่องสัญญาณติดต่อที่ใช้ว่าใช้รูทใด ในกรณีที่เครื่องภายในมีการติดต่อกับเครื่องภายในด้วยหรือสายนอกก็ตาม

RAM ตำแหน่งที่ 4 (ตำแหน่ง 1003H) ใช้เก็บหมายเลขของโทรศัพท์ของผู้ที่เรากำลังติดต่ออยู่

RAM ตำแหน่งที่ 5 (ตำแหน่ง 1004H) เป็น COUNTER ที่ใช้นับเวลาที่โทรศัพท์ภายในหมายเลข 0 เพื่อติดต่อสายนอกเมื่อติดต่อสายนอกได้แล้วหมายเลขโทรศัพท์ภายนอก จำนวนของเลขหมายที่หมุนจะถูกเก็บไว้ใน RAM ตำแหน่งนี้ว่าหมายเลขหมายภายนอกกี่ตัว

	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	
1000H	DIAL F.	BUSY F.	READ -Y F.	CALL F.1	CALL F.2	CALL F.3	CALL F.4	CALL F.5	
1001H	CALL F.6	HOLD F.	PUL F.1	PUL F.2	PUL F.3	EXT F.	NOT USED	NOT USED	
1002H									ROUTE BUFFER
1003H									INTERNAL SUB. NUMBER BUFFER
1004H									COUNTER BUFFER
1005H									EXTERNAL BUFFER

1101H									ROUTE #1
1102H									ROUTE #2
1103H									ROUTE #3
1104H									ROUTE #4

↑ STATUS 0 - CLEAR, 1 - BUSY

1115H									EXTERNAL #1
1116H									EXTERNAL #2
1117H									EXTERNAL #3
1118H									EXTERNAL #4

↑ T.O. 0 - CANN'T, 1 - CAN
STATUS
0 - CLEAR
1 - BUSY

- รูปที่ 5.6 (ก) แสดงสถานะต่าง ๆ ของ RAM ประจำเครื่องโทรศัพท์ภายใน หมายเลข 2, 0
- (ข) RAM ตำแหน่งที่เป็นบัพเฟอร์ของช่องสัญญาณที่ 3
 - (ค) RAM ตำแหน่งที่เป็นบัพเฟอร์ของสายนอกทั้ง 4 คู่สาย

RAM ตำแหน่งที่ 6 (ตำแหน่ง 1005 H) ใช้เก็บข้อมูลในกรณีที่เครื่องภายในติดต่อกับสายนอกคู่สายใด ซีพียูจะเก็บค่าของคู่สายนอกที่ใช้ไว้ใน RAM ตำแหน่งนี้

• จากรูปที่ 5.6 (ข) คือ RAM ตำแหน่ง 1101 H ถึง 1104 H เป็นที่เก็บสถานะของช่องสัญญาณติดต่อกัน เมื่อมีผู้ใช้โทรศัพท์ที่ต้องการติดต่อหลังจากหมุนหมายเลขที่ต้องการแล้วซีพียูจะมาตรวจ RAM 4 ตำแหน่งนี้ เพื่อหาช่องสัญญาณติดต่อที่ว่าง เพื่อใช้ในการติดต่อโดยการตรวจที่บิต D_7 ถ้าเป็นลอจิก 1 แสดงว่าช่องสัญญาณติดต่อนั้นถูกใช้งานอยู่และเป็นลอจิก 0 ถ้าช่องสัญญาณติดต่อนั้นว่าง

ในทำนองเดียวกันจากรูปที่ 5.6 (ค) คือ RAM ตำแหน่ง 1115 H ถึง 1118 H เป็นบัพเฟอร์เก็บสถานะของสายนอกทั้ง 4 คู่สาย ต่างกันที่บิต D_6 มีเพิ่มขึ้นเพื่อใช้ในกรณีที่โทรศัพท์ภายในต้องการจะโอนสายนอกกลับไปให้โอเพอร์เรเตอร์ บิต D_6 จะเป็นลอจิก 1 ถ้าเครื่องภายในต้องการโอนสายนอกให้กับเครื่องโทรศัพท์ภายในด้วยกันเองบิต D_6 จะเป็นลอจิก 0

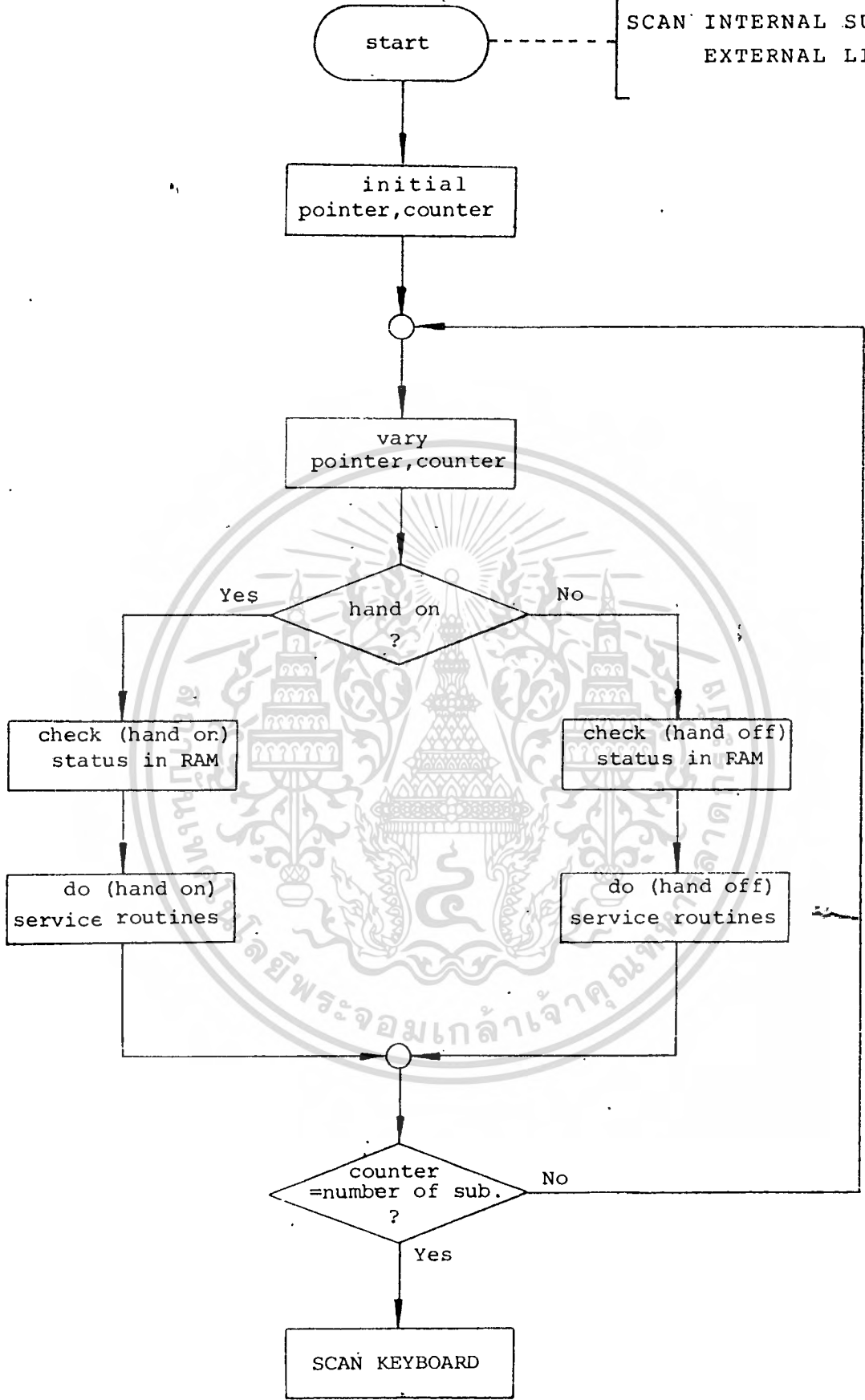
ไฟล์วชาร์ทการทำงานของสแกนโทรศัพท์ภายในและคู่สายภายนอกที่แสดงในรูปที่ 5.7 เริ่มต้นซีพียูจะกำหนดรีจิสเตอร์คู่ HL เป็นตัวชี้ตำแหน่งเริ่มต้นของสถานะเครื่องโทรศัพท์ภายในเครื่องแรก (หมายเลข 30) รีจิสเตอร์ B เป็น COUNTER นับจำนวนเครื่องโทรศัพท์ภายในให้ครบ 21 เครื่องและรีจิสเตอร์ C เป็นตัวชี้และเป็นชื่อจุดสัญญาณออก เริ่มต้นที่พอร์ต OOH (จุดสัญญาณออกที่ใช้ควบคุมโทรศัพท์ภายในหมายเลข 30) จากนั้นก็เริ่มทำการสแกนโทรศัพท์ภายในโดยอาศัยรีจิสเตอร์ทั้งหมดที่กล่าวมาแล้ว

การสแกนโทรศัพท์ภายในที่ซีพียูจะ เริ่มรับข้อมูล เข้ามาตรวจดูว่ามีเครื่องโทรศัพท์ภายในเครื่องโดยกนุหังบ้าง เมื่อตรวจพบก็จะปฏิบัติคำสั่ง (Service Hand-on routine) โดยอาศัยสถานะใน RAM 2 ไบท์แรก เป็นตัวช่วยตัดสินใจพร้อมกับส่งข้อมูลออกไปควบคุมโทรศัพท์ภายในเครื่องนั้น ๆ แล้วเก็บสถานะใหม่ไว้ใน RAM 2 ไบท์นั้น แล้วไปตรวจเครื่องอื่น ๆ ต่อไปจนครบทั้ง 21 เครื่อง แล้วกลับเข้าสู่โปรแกรมหลักไปปฏิบัติคำสั่งของส่วนอื่น ๆ ต่อไป เมื่อเวียนมาถึงอีกครั้งหนึ่ง ซีพียูจะตรวจสถานะใน RAM ก่อนว่าได้ service ไปถึงขั้นตอนใด จากนั้นก็ทำการ service ต่อไปพร้อมกับเก็บสถานะใหม่ไว้ใน RAM ทำเช่นนี้ไปเรื่อย ๆ จนกว่าจะถึงขั้นตอนสุดท้ายของโปรแกรม (Service Hand-on routine) เมื่อปฏิบัติคำสั่งหมด เรียบร้อยแล้วก็จะ เซ็ท (Set) READY F.

เมื่อซีพียูเวียนมา service ถึงโทรศัพท์ภายในเครื่องนี้และตรวจสอบพบว่า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นับผูกมัดให้มาใช้ประโยชน์ด้านการค้า

SCAN INTERNAL SUB.
EXTERNAL LINE



READY F. เป็นลอจิก 1 ซีพียูจะผ่านการสแกน เครื่องโทรศัพท์ภายในเครื่องนี้ไป
เลย เพราะถือว่าได้ service เครื่องโทรศัพท์ภายใน เครื่องนี้ เรียบร้อยแล้ว

ในท่านองเดียวกัน เมื่อซีพียูสแกนพบ เครื่องโทรศัพท์ภายใน เครื่องใด ๆ
วางหูฟังก็จะปฏิบัติ service hand-off routine ในลักษณะมัลติเพล็กซ์ เช่นเดียว
กับการ service hand - on routine

โปรแกรมย่อย Hand-on routine และ Hand-off routine ที่แสดงด้วย
ไฟล์ซาร์ทในหน้าที่ 60, 61 และ 62 มีรายละเอียดของลำดับการทำงานดังนี้

5.5.1 โปรแกรมย่อยของการควบคุมโทรศัพท์ขณะยกหูฟังเพื่อใช้งาน (Hand-on
routine)

โปรแกรมย่อยส่วนนี้ ซีพียูใช้ service โทรศัพท์ภายในทุกเครื่องที่ยกหูฟังเพื่อใช้งาน
ในลักษณะต่าง ๆ โดย อาศัย ข้อมูลจากจุดสัญญาณเข้า และสถานะที่ออกแบบไว้ใน RAM ทั้ง 6
ตำแหน่งพิจารณาร่วมกัน เป็นลำดับขั้นตอนดังนี้

1. เริ่มต้น เมื่อซีพียูตรวจพบว่าโทรศัพท์ถูกยกหูฟังขึ้น จาก HANDSET BIT จากจุด
สัญญาณเข้า ซีพียูจะตรวจ DIALF. ซึ่งจะต้องรีเซ็ท (เป็นลอจิก 0) เนื่องจากวงจรที่ออกแบบเพื่อ
สร้างสัญญาณหูฟังและสัญญาณไดแอลนั้น ปกติสัญญาณไดแอลจะตกจากลอจิก 1 เป็นลอจิก 0 ซ้ำกว่า
สัญญาณหูฟัง เมื่อเริ่มต้นยกหูฟัง สัญญาณหูฟังจะตกเป็นลอจิก 0 ขณะนั้นสัญญาณไดแอลยังคงเป็นลอจิก
1 อยู่ ซีพียูอาศัย DIALF. เป็นตัวบอกสัญญาณไดแอลที่เป็นลอจิก 1 นั้น เกิดจากการหมุนไดแอล
โทรศัพท์หรือเกิดจากสัญญาณไดแอลที่ตกจากลอจิก 1 เป็นลอจิก 0 ซ้ำกว่าสัญญาณหูฟังตอน เริ่มต้น
เนื่องจากหูฟังเพิ่งถูกยกขึ้นเพื่อใช้งานในตอนแรก เมื่อ DIALF. เป็นลอจิก 0 ซีพียูจะตรวจ
DIAL BIT จากจุดสัญญาณเข้าว่าตกเป็นลอจิก 0 หรือยัง ถ้ายังไม่ตกเป็นลอจิก 0 ซีพียูจะกลับ
เข้าสู่โปรแกรมหลักเพื่อไปทำงาน (service) อื่น ๆ เมื่อวนกลับมาอีกซีพียูจะตรวจ DIAL BIT
อีก ทำเช่นนี้จนกว่าสัญญาณไดแอลจะตกเป็นลอจิก 0 แล้วจึงค่อย service ขั้นตอนต่อไปคือ เซ็ท
DIALF. และ BUSY F. ซึ่งเป็นตัวแจ้งให้ทราบว่าขณะนั้นโทรศัพท์ภายในเครื่องนั้น ๆ ถูกใช้งาน
อยู่

2. ซีพียูจะตรวจ READY F. ซึ่งเป็นตัวแจ้งให้ซีพียูทราบว่าได้ service hand-on
routine ให้กับโทรศัพท์ภายในเครื่องนั้น ๆ เรียบร้อยแล้วหรือยัง ถ้า READY F. เป็นลอจิก 1
หมายความว่า ซีพียูได้ service hand-on routine เรียบร้อยแล้ว ซีพียูจะผ่านการสแกน

เอกสาร โทรศัพท์เครื่องนั้นไปเลย แต่ถ้า READY F. ยังเป็นลอจิก 0 อยู่ ซีพียูจะทำการตรวจแฟล็กอื่น ๆ

ไปว่าวงจรเปิดทั้งสี่นี้ ลือทั้งหมดยังมีอีกแบบไปมา และตัวว่าจริงถึงแล้วของเอกสารพวกนี้ที่มีวางไปให้

ต่อไปคือ CALLF.1, CALLF.2 และ CALLF.3

3. CALLF.1 จะถูกเซ็ทเมื่อไทรศัพท์เครื่องนั้นถูกเรียก ดังนั้นเมื่อ ซีพียูตรวจพบว่า CALLF.1 เป็นลอจิก 1 จะทำการหาช่องสัญญาณติดต่อด้วยจาก RAM แล้วจัดการให้ไทรศัพท์เครื่องนั้นติดต่อกับผู้เรียกได้พร้อม ทั้งเคลีย CALLF.1 จากนั้นซีพียูก็จะตรวจว่าคู่สายที่ติดต่อด้วยเป็นคู่สายภายในหรือภายนอก ถ้าเป็นคู่สายภายในซีพียูจะทำการเซ็ท READYF. แต่ถ้าเป็นคู่สายภายนอกซีพียูจะยังไม่เซ็ท READYF. แต่จะเซ็ท CALLF.2 ซึ่งเป็นตัวบอกซีพียูว่าขณะนั้นไทรศัพท์ภายในเครื่องนั้น ๆ ติดต่อกับคู่สายภายนอก จากนั้นซีพียูจะตรวจ CALL F.3 ต่อไป

4. ถ้า CALL F.3 รีเซ็ท ซีพียูจะตรวจ DIAL BIT จากจุดสัญญาณเข้าว่ามีภาวะหมุนโคแอลหรือไม่ไปเรื่อย ๆ จนกว่าจะมีการหมุนโคแอล ซีพียูจะเซ็ท HOLD F. แล้วตรวจดูว่าหมายเลขที่หมุนเป็นหมายเลข 5 หรือไม่ ถ้าไม่ใช่เลข 5 ซีพียูยังคงไม่ทำอะไร เพราะถือว่าผู้ใช้หมุนเลขผิด ซีพียูจะรอการหมุนโคแอลใหม่ ถ้าเป็นหมายเลข 5 ซีพียูจะพักสายนอกที่ติดต่อกับไทรศัพท์เครื่องนั้นไว้ พร้อมกับส่งสัญญาณให้หมุนดอกลับมาและเซ็ท CALL F.3

5. เมื่อ CALL F.3 เซ็ท ซีพียูจะตรวจ CALL F.4 และ CALL F.5 พร้อมกับ DIAL BIT จากจุดสัญญาณเข้า เพื่อจะรับการหมุนหมายเลขตัวต่อไป ว่า เป็นหมายเลข 2, 9, 3 หรือ 4 ถ้าไม่เป็นหมายเลขที่กล่าวมา ซีพียูจะถือว่าผู้ใช้หมุนหมายเลขผิด ซีพียูจะไม่ทำอะไรเลย แต่จะส่งสัญญาณให้หมุนมายังเครื่องไทรศัพท์นั้นและรอจนกว่าผู้ใช้จะหมุนหมายเลขใหม่ ถ้าเป็นหมายเลข 2 ซีพียูจะทำการต่อสายนอกที่พักไว้เข้ากับเครื่องไทรศัพท์ภายในตามเดิม ถ้าเป็นหมายเลข 9 ซีพียูจะตรวจดูว่าไทรศัพท์ ของไอเปอร์เรเตอร์ว่างหรือไม่ ถ้าไม่ว่างจะส่งสัญญาณไม่ว่างดอกลับมา ถ้าว่างก็จะส่งสัญญาณเรียกไปยังไทรศัพท์ของไอเปอร์เรเตอร์ พร้อมกับส่งสัญญาณเรียกกลับมายังผู้เรียก จากนั้นก็สามารถติดต่อกับไอเปอร์เรเตอร์ได้ ถ้าเป็นหมายเลข 3 หรือ 4 ซีพียูจะเก็บข้อมูลไว้ใน RAM พร้อมกับเซ็ท CALL F.6

6. เมื่อ CALL F.6 เซ็ท ซีพียูจะตรวจ DIAL BIT อีก วนไปเรื่อย ๆ จนกว่าจะมีการหมุนหมายเลขตัวต่อไป เมื่อมีการหมุนหมายเลขตัวต่อไป ซีพียูจะรวมข้อมูลของการหมุนทั้งสองครั้งหลังเข้าด้วยกัน ซีพียูก็จะทราบว่าเป็นหมายเลขไทรศัพท์ภายในเครื่องใด จากนั้นก็จะทำการตรวจคู่สายภายในที่ถูกเรียกนั้นว่าว่างหรือไม่ทำเช่นเดียวกับเมื่อซีพียู ตรวจพบว่าหมุนหมายเลข 9 เมื่อต้องการติดต่อกับไอเปอร์เรเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

7. ในกรณีที่ READ F., CALL F.1, CALL F.2 และ PUL F.1 รีเซ็ตหมดนั้น หมายความว่าโทรศัพท์เครื่องนั้นถูกยกหูเพื่อใช้เป็นผู้ติดต่อ ซีพียูจะส่งสัญญาณให้หมุนมาที่พร้อมกับการหมุนไดอัลโทรศัพท์ เมื่อพบว่า DIAL BIT จากจุดสัญญาณเข้าเป็นลอจิก 1 ซีพียูจะทราบทันที ว่ามีการหมุนไดอัลโทรศัพท์แล้วจะเซ็ท PUL F.1 พร้อมกับหยุดสัญญาณให้หมุน จากนั้นก็จะตรวจ PUL F.2 พร้อมกับตรวจดูข้อมูลว่าหมายเลขที่หมุนเป็นหมายเลข 0, 9, 3 หรือ 4 ถ้าไม่ใช่หมายเลขที่กล่าวมานี้ ซีพียูจะส่งสัญญาณไม่ว่างพร้อมกับเซ็ท READY F. ให้ผู้ใช้ทราบว่าได้หมุนหมายเลขผิดจากระบบที่ออกแบบไว้ เพื่อให้ผู้ใช้วางหูฟัง แล้วค่อยยกหูฟังขึ้นหมุนใหม่

ถ้าเป็นหมายเลข 0 ซีพียูจะตรวจหาช่องสัญญาณติดต่อและคู่สายภายนอกที่ว่าง จากนั้นจะทำการต่อสายนอกผ่านช่องสัญญาณติดต่อให้กับโทรศัพท์เครื่องนั้น ๆ พร้อมทั้งเก็บข้อมูลของช่องสัญญาณติดต่อและคู่สายนอกที่ใช้ไว้ใน RAM ประจำเครื่องภายในนั้น ๆ จากนั้นซีพียูจะคอยตรวจนับการหมุนหมายเลขสายนอกพร้อมกับเปรียบเทียบกับตาราง ซึ่งเป็นข้อมูลเก็บไว้ใน EPROM ที่จะเป็นตัวกำหนดว่าเครื่องภายในนั้นสามารถหมุนหมายเลขภายนอกได้กี่ตัว ถ้าเป็นไปตามตารางที่กำหนดซีพียูจึงจะเซ็ท CALL F.2 แต่ถ้าไม่เป็นไปตามตารางที่กำหนด ซีพียูจะพักสายนอกนั้นไว้พร้อมกับเซ็ท READY F. ทำให้ผู้ใช้ไม่สามารถหมุนหมายเลขภายนอกได้อีก จะต้องวางหูฟังและจึงเริ่มยกหูฟังขึ้นหมุนหมายเลข 0 เพื่อติดต่อกับสายนอกใหม่อีกครั้งหนึ่ง โปรแกรมส่วนนี้เป็นส่วนที่บังคับ ให้โทรศัพท์ภายในสามารถโทรศัพท์ทางไกลได้ หรือไม่ได้ตามที่เรากำลัง โดยกำหนดค่าของตารางเป็นข้อมูลเก็บไว้ใน EPROM.

แต่ถ้าช่องสัญญาณติดต่อหรือสายนอกไม่ว่าง หลังจากทีซีพียูตรวจพบว่าหมุนหมายเลข 0 แล้วนั้น ซีพียูจะส่งสัญญาณไม่ว่างเพื่อแจ้งให้ผู้ใช้โทรศัพท์ทราบว่าไม่สามารถติดต่อ สายนอกได้ พร้อมกับเซ็ท READY F.

ถ้าเป็นหมายเลข 9 ซีพียูก็จะทำการ service ลักษณะเดียวกับการหมุนเลข 0 เพียงแต่เปลี่ยนสายนอกเป็นโอเปอร์เรเตอร์ และจะไม่เซ็ท CALL F.2 แต่จะเซ็ท READY F. แทน

ถ้าเป็นหมายเลข 3 หรือ 4 ซีพียูจะเก็บข้อมูลไว้ใน RAM พร้อมกับเซ็ท PUL F.2 ซีพียูจะตรวจ PUL F.3 และ DIAL BIT เพื่อรอการหมุนหมายเลขอีกตัวหนึ่ง เมื่อผู้ใช้หมุนหมายเลขอีกตัวหนึ่งแล้ว ซีพียูจะรวมข้อมูลทั้งสองเข้าด้วยกัน ก็จะทราบหมายเลขที่หมุนว่าเป็นหมายเลข

ลักษณะเดียวกับการหมุนหมายเลข 9 ทุกประการเพียงแต่เปลี่ยนผู้ถูกเรียกจากโอเพอร์เรเตอร์นั้นไปสู่สายภายในของหมายเลขที่ถูกหมุนเรียกไปเท่านั้น

ที่กล่าวมานี้เป็นลำดับขั้นตอนการทำงานของซีพียู ซีไอแฟล็ก (Flag) ต่าง ๆ จาก RAM 2 ไบท์แรก และ RAM อีก 4 ไบท์ที่ใช้ในการเก็บช่องสัญญาณติดต่อที่ซี.คู่สายภายในที่ติดต่อด้วย. COUNTER ของจำนวนครั้งที่หมุนหมายเลขของสายนอก และคู่สายภายนอกที่ซี พิจารณาร่วมกับข้อมูลจากจุดสัญญาณเข้าเพื่อทำการ service hand-on routine

5.5.2 โปรแกรมย่อยที่ซีควบคุมโทรศัพท์ขณะวางหูฟัง. (Hand-off routine)

โปรแกรมย่อยส่วนนี้ ซีพียูใช้ service โทรศัพท์ภายในทุกเครื่องขณะวางหูฟัง กล่าวคือ เมื่อซีพียู ตรวจพบว่าโทรศัพท์ภายในเครื่องใด ๆ เพิ่งวางหูฟังหลังจากใช้งานเรียบร้อยแล้ว ซีพียูจะปิด (OFF) โทรศัพท์เครื่องนั้น จากนั้นตรวจดู RAM ตำแหน่ง ROUTE BUFFER ว่าโทรศัพท์เครื่องนี้ ใช้รูทใดในการติดต่อ แล้วทำการรีเซ็ทบิต D₇ ของ ROUTE NUMBER BUFFER นั้นซึ่งเป็นการเคลียช่องสัญญาณติดต่อที่ซีเพื่อผู้อื่นจะได้ใช้ช่องสัญญาณติดต่อนั้นได้ จากนั้นซีพียูจะตรวจคู่สายที่ติดต่อดูว่าเป็นคู่สายภายในหรือภายนอก ถ้าเป็นสายนอกก็ต้องตรวจดู RAM ตำแหน่งของ EXT.BUFFER ว่าใช้คู่สายนอกที่เท่าไร จากนั้นจะไปเคลียบิต D ของ EXTERNAL NUMBER BUFFER ของสายนอกนั้นให้เป็นลอจิก 0 แล้วจึงทำการเคลีย RAM ทั้ง 6 ตำแหน่งที่ประจำเครื่องโทรศัพท์ภายในนั้น ๆ ให้เป็นลอจิก 0 หมด แต่ถ้าคู่สายที่ติดต่อดูเป็นคู่สายภายในซีพียู ก็จะทำการเคลีย RAM ทั้ง 6 ตำแหน่งเลย โดยมีต้องไปยุ่งเกี่ยวกับสายนอกก็จะเสร็จสิ้นการ service hand-off routine เมื่อซีพียูสแกนมาถึงโทรศัพท์เครื่องนี้อีกครั้ง และตรวจพบว่า RAM ถูกเคลียหมดแล้วก็จะผ่านการสแกนโทรศัพท์ภายในเครื่องนี้ไปเลย

บทที่ 6

บทสรุป

(Conclusion)

วิทยานิพนธ์นี้ เสนอผลงานวิจัยเกี่ยวกับ เครื่องขมสาย โทรศัพท์สาขาอัตโนมัติขนาดกลาง ที่ใช้ไมโครโพรเซสเซอร์เป็นตัวควบคุมการทำงานของระบบขมสายโทรศัพท์ทั้งหมด ทำให้เครื่องขมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้นมาทำงานได้รวดเร็ว ไม่มีความผิดพลาด และมีขนาดเครื่องเล็กกว่า เครื่องขมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่ใช้วงจรเชิงเส้นเป็นส่วนควบคุมการทำงานของระบบขมสายโทรศัพท์ ทั้งยังได้ออกแบบวงจรต่าง ๆ ที่ประกอบเข้ากับระบบไมโครโพรเซสเซอร์เพื่อควบคุมเครื่องขมสายโทรศัพท์ให้ใช้อุปกรณ์ที่หาซื้อได้ทั่วไปในราคาถูก ทำให้เครื่องขมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติในวิทยานิพนธ์นี้สามารถผลิตได้เองภายในประเทศในราคาถูก และสะดวกต่อการซ่อมแซม ในขณะที่มีขีดความสามารถสูงกว่า เครื่องขมสายโทรศัพท์ที่ต้องซื้อจากต่างประเทศ

จากการทดลองใช้งานในตอนแรกประสบปัญหาทางฮาร์ดแวร์ของวงจรสร้างสัญญาณเรียก กล่าวคือสัญญาณเรียกที่สร้างขึ้นบางครั้งไปรบกวนระบบไมโครโพรเซสเซอร์ ลักษณะของสัญญาณเรียกนั้นมีขนาด 100 โวลต์ ความถี่ 25 เฮิรท์ นานประมาณ 1 วินาที และไม่มีสัญญาณ (0 โวลต์) นานประมาณ 2 วินาที ติดต่อกันเป็นช่วง ๆ เช่นนี้ไปเรื่อย ๆ ถูกควบคุมให้ต่อเข้ากับโทรศัพท์ด้วยรีเลย์ จากการทดลองพบว่าเมื่อรีเลย์สับเข้าเพื่อต่อสัญญาณเรียกหรือสับออกเพื่อตัดสัญญาณเรียกกับเครื่องโทรศัพท์ ในขณะที่สัญญาณเรียกเงียบ (ช่วงที่ไม่มีสัญญาณ) ซีพียูจะทำงานได้อย่างปกติไม่มีอะไรผิดพลาด แต่ถ้ารีเลย์สับเข้าออกในขณะที่สัญญาณเรียกมีขนาด 100 โวลต์ ความถี่ 25 เฮิรท์ บางครั้งมีผลไปรบกวนระบบไมโครโพรเซสเซอร์จนการทำงานของซีพียูล้มเหลว (fail) ได้ทำการแก้ไขโดยการสร้างวงจร Monostable ไปควบคุมวงจรสร้างสัญญาณเรียก เมื่อมีการใช้รีเลย์ควบคุมสัญญาณเรียกทุกครั้ง ซีพียูจะส่งสัญญาณมายังวงจร Monostable นี้เพื่อปิด (OFF) วงจรสร้างสัญญาณเรียกประมาณ 300 มิลลิวินาทีก่อนแล้วจึงให้รีเลย์ทำงานในช่วง 300 มิลลิวินาทีนั้น ลักษณะเช่นนี้จะเห็นว่าทุกครั้งที่รีเลย์ควบคุมสัญญาณเรียกทำงาน ขณะนั้นจะไม่มีสัญญาณเรียกช่วงที่มีขนาด 100 โวลต์ ขนาด 25 เฮิรท์อยู่เลย ดังนั้นซีพียูจะทำงานได้อย่างปกติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หลังจากการแก้ไขแล้ว ผลการทดลองใช้งานได้ผลเป็นที่น่าพอใจ และเป็นไปตามที่ได้
ออกแบบไว้

แนวความคิดและข้อ เสนอแนะ เพื่อ เป็นแนวทางในการพัฒนาเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขา
อัตโนมัติต่อไป สรุปได้ดังนี้

1. ความแยกกราวณ์ (Ground) ของวงจรสร้างสัญญาณเรียกออกจากกราวณ์ของระบบ
PABX และไมโครโพรเซสเซอร์ เพื่อไม่ให้สัญญาณเรียกไปรบกวนระบบอื่นได้อีก
2. สายนอกที่ติดต่อกับ PABX เครื่องนี้ต้องผ่านไอโซเลททรานส์ฟอร์มเมอร์ ดังนั้นย่อมมีการ
สูญเสีย (Loss) ถ้าในกรณีที่สายนอกที่ติดต่อกับอยู่ไกล สัญญาณที่มาเบามากเมื่อผ่านไอโซเลททรานส์-
ฟอร์มเมอร์เข้ามายังโทรศัพท์ภายใน ทำให้สัญญาณพูดยิ่งน้อยลงไปอีก ทำให้การติดต่อกับคู่คุยกันไม่ค่อย
ได้ยิน อาจดัดแปลงใช้ Opto coupler เข้าช่วยทำให้สามารถขยายสัญญาณพูดได้
3. วงจรนับ ในหน่วยควบคุมโทรศัพท์ อาจดัดตั้งได้และซด เซยโดยการเขียนโปรแกรมให้
ซีพียู เป็นตัวนับพัลส์โทรศัพท์แทนวงจรมับ
4. การใช้ช่องสัญญาณติดต่อของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติในวิทยานิพนธ์นี้ใช้
รีเลย์ อาจจะพัฒนามาใช้ดิจิทัลสปีดพาสส์ (Digital speed paths) แทนรีเลย์ทำให้ลดต้นทุน
การผลิตได้
5. โปรแกรมหลัก (Monitor program) ยังสามารถพัฒนาได้อีก เพื่อเพิ่มขีดความ
สามารถให้กับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ เช่นในกรณีที่สายนอกทั้ง 4 คู่สายถูกใช้งานอยู่ และมีคนต้อง
การใช้สายนอกอีก แต่ขณะนั้นยังไม่สามารถใช้ได้ ซีพียูจะจองคิวสายนอกให้กับโทรศัพท์ภายใน เครื่อง
ที่ต้องการใช้สายนอกได้ โดยผู้ใช้โทรศัพท์หมุนไดอัลโทรศัพท์เป็นรหัส (Code) แจ้งให้ซีพียูรับ
ทราบได้ หรือกรณีที่โทรศัพท์ภายในด้วยกัน เครื่องที่เราต้องการจะติดต่อกับไม่ว่าก็สามารถหมุน
หมายเลข เป็นรหัส เพื่อแจ้งให้ซีพียูทราบ จากนั้นซีพียูจะแจ้งให้คู่สายที่เราต้องการติดต่อทราบว่
ขณะนี้ มี เครื่องโทรศัพท์ภายในอื่น ๆ ต้องการจะติดต่อกับเป็นต้น

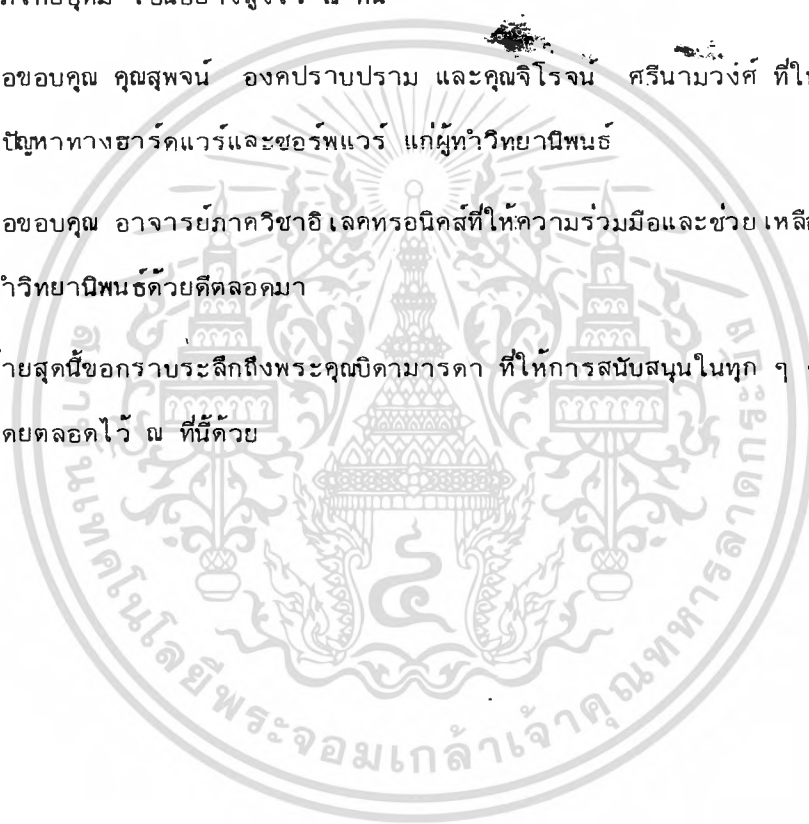
กิติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์เรื่องนี้ได้แนวความคิดจาก รองศาสตราจารย์ ดร.สิทธิชัย โภไคยอุดม
 ทั้งยังให้คำแนะนำ และสนับสนุนมาโดยตลอด จึงขอกราบขอบพระคุณ รองศาสตราจารย์
 ดร.สิทธิชัย โภไคยอุดม เป็นอย่างสูงไว้ ณ ที่นี้

ขอขอบคุณ คุณสุพจน์ อองคปราบปราม และคุณจิโรจน์ ศรีนามวงศ์ ที่ให้ความช่วยเหลือและแก้ไขปัญหาทางฮาร์ดแวร์และซอร์ฟแวร์ แก่ผู้ทำวิทยานิพนธ์

ขอขอบคุณ อาจารย์ภาคิวิชาธิ เลิศทรอนิคล์ที่ให้ความร่วมมือและช่วยเหลืออำนวยความสะดวกในการทำวิทยานิพนธ์ด้วยดีตลอดมา

ท้ายสุดนี้ขอกราบระลึกถึงพระคุณบิดามารดา ที่ให้การสนับสนุนในทุก ๆ ด้านแก่ผู้ทำวิทยานิพนธ์มาโดยตลอดไว้ ณ ที่นี้ด้วย



เอกสารอ้างอิง

1. William Barden, Jr., "The Z-80 microcomputer handbook.", Indiana, Howard W. Sam & Co., Inc., 1978.
2. Handbook, "TTL Databook" Texas Instruments Inc., U.S.A, 1981.
3. Handbook, "Z-80 CPU Technical manual.", Zilog Inc., U.S.A, 1978.
4. Handbook, "CMOS Databook", National Semiconductor Inc., U.S.A, 1980.
5. Microprofessor, "MPF-1 User's manual", Multitech Industrial Corp., Taiwan R.O.C., 1981.
6. Don Lancaster, "TTL Cookbook", Indiana, Howard W. Sam & Co., Inc., 1977.
7. Microprofessor, "MPF-1 Monitor program source listing", Multitech Industrial Corp., Taiwan R.O.C., 1981.
8. ยืน ภู่วรรณ, วัฒนา เชียงกุล, "ไมโครโปรเซสเซอร์ ไมโครคอมพิวเตอร์", บริษัทซีเอ็คยูเคชั่น จำกัด, พศ. 2521.
9. ถวิล พึ่งมา, "เครื่องขมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ ระบบอิเล็กทรอนิกส์" วิทยานิพนธ์สำหรับปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าลาดกระบัง, พศ. 2525.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

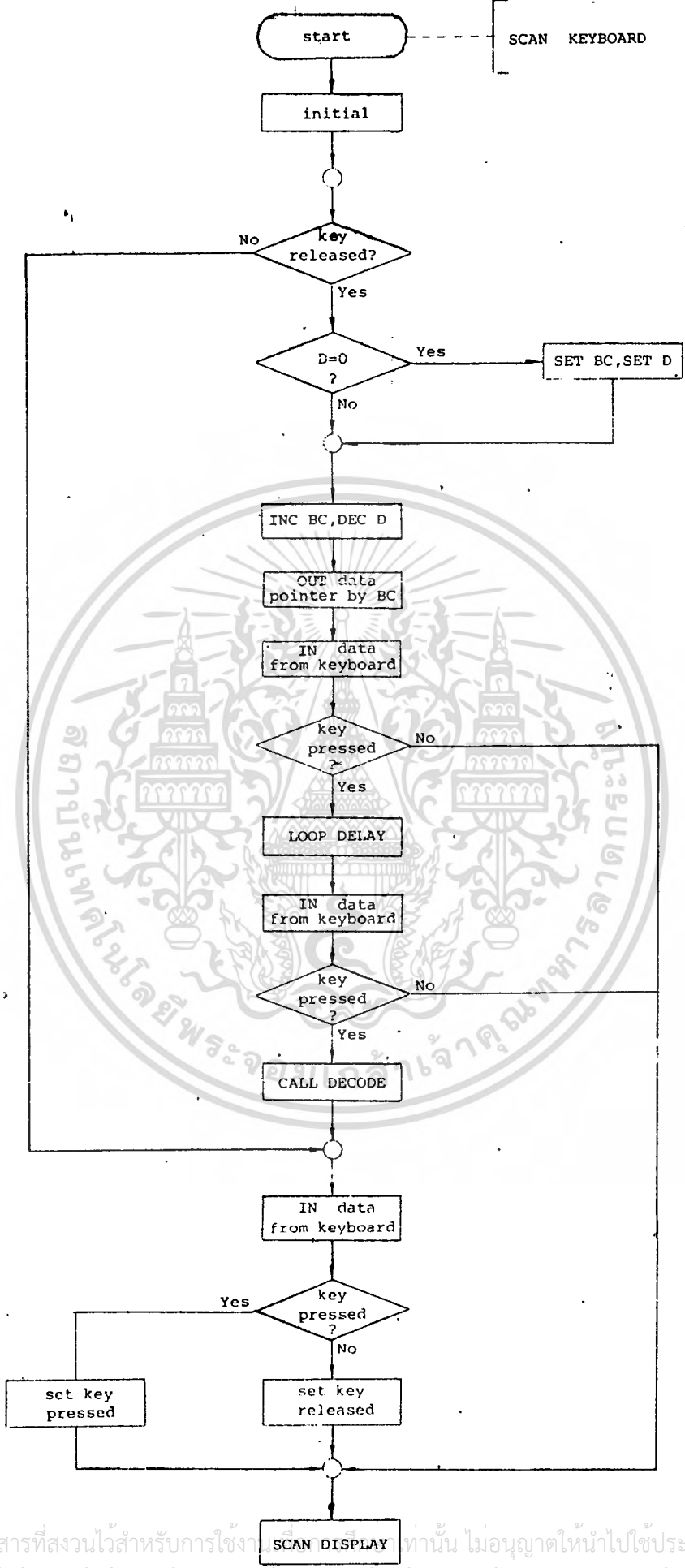
ภาคผนวก

ภาคผนวกที่ 1

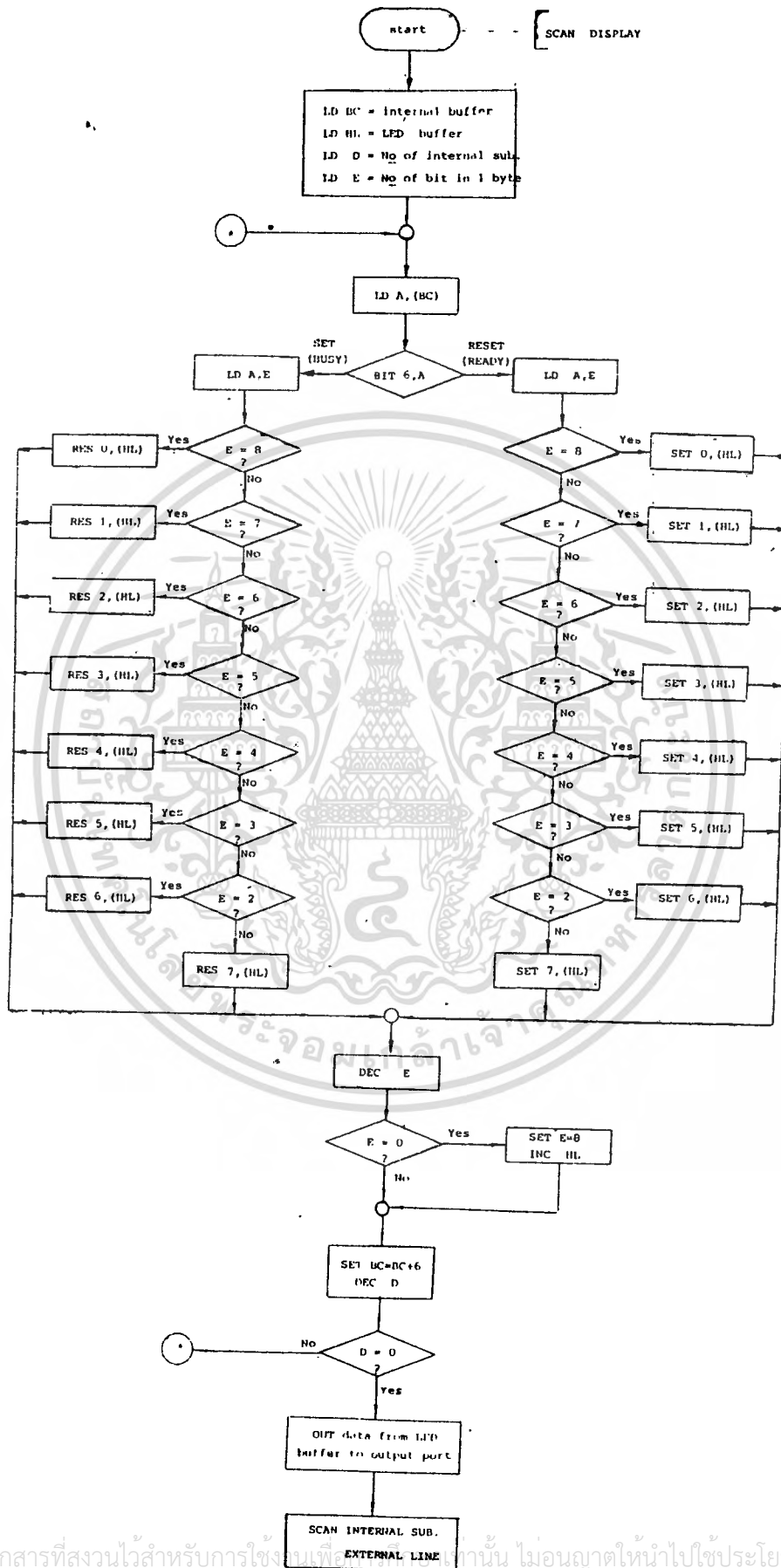
แสดงไฟล์ชาร์ทการสแกนคีย์บอร์ดและส่วนแสดงผลโดยละเอียด



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อ INTERNAL LINE เท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาคผนวกที่ 2

แสดงโปรแกรมที่ใช้งานทั้งหมด



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

;STATUS KEY

;DATA INPUT BUFF.

```

004C 23      INL HL
004D 23      INC HL
004E 23      INC HL
004F 23      INC HL
0050 CB 45   BIT 0,(HL)
0052 C2 007D JF NZ,SCK2
0055 7A      LD A,D
0056 FE 00   CP 00H
0058 20 05   JR NZ,SCK3
005A 16 03   LD D,03H
005C 01 0E00 LD BC,0E00H
005F 15      DEC D
0060 03      INC BC
0061 0A      LD A,(BC)
0062 D3 1F   OUT (1EH),A
0064 DB 15   IN A,(15H)
0066 F6 F0   OR 0F0H
0068 FE FF   CP 0FFH
006A 28 1E   JK Z,SCK1
006C CD 01A7 CALL DELAY1
006F DB 15   IN A,(15H)
0071 F6 F0   OR 0F0H
0073 FE FF   CP 0FFH
0075 28 13   JR Z,SCK1
0077 32 1300 LD (1300H),A
007A CD 01D0 CALL DECODE
007D 0A      LD A,(BC)
007E D3 1E   OUT (1EH),A
0080 DB 15   IN A,(15H)
0082 F6 F0   OR 0F0H
0084 FE FF   CP 0FFH
0086 20 04   JR NZ,SCK4
0088 CB 86   RES 0,(HL)
008A 18 16   JR MON2
008C CB C6   SET 0,(HL)
008E 18 12   JR MON2
0090 06      DEC BC
0091 78      LD A,B
0092 81      OR C
0093 C2 0022 JF NZ,IN12
0095 C3 0028 JF RHELP
0099 00      NOP
009A 00      NOP
009B 00      NOP
009C 00      NOP
009D 00      NOP
009E 00      NOP
009F 00      NOP
00A0 00      NOP
00A1 00      NOP
00A2 C5      PUSH BC
00A3 D5      PUSH DE
00A4 E5      PUSH HL
00A5 01 1000 LD BC,1000H
00AB C1 1200 LD HL,1200H

```

PROGRAM *

Executed by Z-80 CPU

Written by : Inanornsak Boonyaleepun

Advised by : Dr. Sitthichai Pokaiyaudom

```

0000 31 17F0 START: LD SP,17F0H
0003 0E 00   LD L,00H
0005 19 19   LD D,19H
0007 97      SUB A
0008 ED 79   IN11: OUT (C),A
000A 0C      INC.C
000B 15      DEC D
000C 20 FA   JR NZ,IN11
000E 3E 6F   LD A,6FH
0010 D3 1A* OUT (1AH),A
0014 3E FF   LD A,OFFH
0016 07 1B   OUT (1BH),A
0018 03 1C   OUT (1CH),A
001A 03 1D   OUT (1DH),A
001C 21 1000 LD HL,1000H
001F 01 0119 LD BC,0119H
0022 77      IN12: SUB A
0023 77      LD (HL),A
0024 77      INC HL
0025 C3 0090 JF HELP
0028 3E 6F   LD A,6FH
002A 32 1110 OUT (110H),A
002D 32 1111 LD (111H),A
0030 21 1200 LD HL,1200H
0033 3E FF   LD A,OFFH
0035 77      LD (HL),A
0036 77      INC HL
0037 77      LD (HL),A
0038 77      INC HL
0039 77      LD (HL),A
003A 01 0E00 MUNT: LD BC,0E00H
003D 16 03   LD D,03H
003F 21 107B MI UNF: LD HL,107BH
0042 CB 76   B11 6,(HL)
0044 C6 00B6 JF Z,SCK1
0047 CB 60   B11 4,(HL)
0049 C2 00B4 JF NZ,SCK1

```

;DATA SCAN

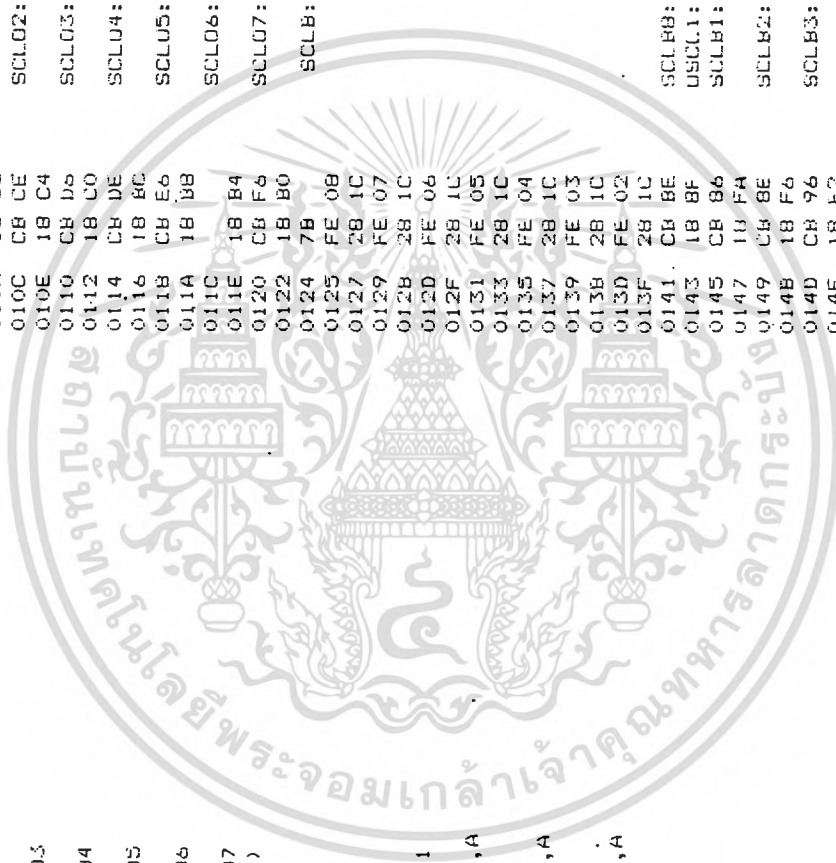
;COUNT DATA SCAN

;OP. FLAG

;BUSY FLAG

;CALL F.1

00A8	16 14	LD D, 14H	00FE	00	NOP
00AD	1E 08	LD E, 08H	00FF	00	NOP
00AF	0A	LD A, (BC)	0100	00	NOP
00B0	CB 77	BIT 6, A	0101	00	NOP
00B2	C2 01 14	JP NZ, SCLB	0102	00	NOP
00B5	7B	LD A, E	0103	1E 08	SET E
00B6	FE 08	CP 08H	0105	23	JR SCL2
00B8	28 4E	JR Z, SCL01	0106	18 CF	SET 0, (HL)
00BA	FE 07	CP 07H	0108	CB C6	JR OUTSCL
00BC	28 4E	JR Z, SCL02	010A	18 C8	SET 1, (HL)
00BE	FE 06	CP 06H	010C	CB CE	JR OUTSCL
00C0	28 4E	JR Z, SCL03	010E	18 C4	SET 2, (HL)
00C2	FL 05	CP 05H	0110	CB D5	JR OUTSCL
00C4	28 4E	JR Z, SCL04	0112	18 C0	SCL04: SCL1 3, (HL)
00C6	FE 04	CP 04H	0114	CB DE	JR OUTSCL
00C8	28 4E	JR Z, SCL05	0116	18 BC	SET 4, (HL)
00CA	FE 03	CP 03H	0118	CB E6	JR OUTSCL
00CC	FE 02	JR Z, SCL06	011A	18 B8	SET 5, (HL)
00CE	FE 02	CP 02H	011C	00	JR OUTSCL
00D0	28 4E	JR Z, SCL07	011E	18 B4	SET 5, (HL)
00D2	CB FE	SET 7, (HL)	0120	CB F6	JR OUTSCL
00D4	1D 02	DEC E	0122	1B B0	SET 5, (HL)
00D5	28 2C	JR Z, SET E	0124	7B 00	JR OUTSCL
00D7	3E 06	LD A, 06H	0125	FE 08	LD A, E
00D9	81	ADD A, C	0127	28 1C	CP 08H
00DA	4F	LD C, A	0129	FE 07	JR 2, SCLB1
00DB	4F	DEC D	0128	28 1C	CP 07H
00DC	20 D1	JR NZ, SCL1	012D	FE 06	JR 2, SCLB2
00DE	7E 0E	LD A, (HL)	012F	28 1C	CP 06H
00DF	D3 1D	OUT (1DH), A	0131	FE 05	JR Z, SCLB3
00E1	2B	DEC HL	0133	28 1C	CP 05H
00E2	7E 0E	LD A, (HL)	0135	FE 04	JR Z, SCLB4
00E3	D3 1C	UI (1CH), A	0137	28 1C	CP 04H
00E5	2B	DEL HL	0139	FE 03	JR 2, SCLB5
00E6	7E 0E	LD A, (HL)	013B	28 1C	CP 03H
00E7	D3 1B	UI (1BH), A	013D	FE 02	JR 2, SCLB6
00E9	E1	POP HL	013F	28 1C	CP 02H
00EA	D1	POP DE	0141	CB BE	JR Z, SCLB7
00EB	L1	POP BC	0143	1B BF	RES 7, (HL)
00EC	C3 01 75	JP MON3	0145	CB B6	JR OUTSCL
00EF	00	NJP	0147	1B FA	SCLB1: RES 0, (HL)
00F0	00	NOP	0149	CB BE	JR USCL1
00F1	00	NOP	014B	1B F6	RES 1, (HL)
00F2	00	NOP	014D	CB 96	JR OSCL1
00F3	00	NOP	014F	1B F2	RES 2, (HL)
00F4	00	NOP	0151	CB 9E	JR OSCL1
00F5	00	NOP	0153	1B EE	RES 3, (HL)
00F6	00	NOP	0155	CB A6	JR OSCL1
00F7	00	NOP	0157	1B EA	RES 4, (HL)
00F8	00	NOP	0159	CB AE	JR OSCL1
00F9	00	NOP	015B	1B E6	RES 5, (HL)
00FA	00	NOP	015D	CB B6	JR OSCL1
00FB	00	NOP	015F	1B E2	RES 6, (HL)
00FC	00	NOP	0161	00	JR USCL1
00FD	00	NOP	0162	00	NOP



024A	3E 08	LD A, 06H
024C	07	RLCA
024D	10 16	DJNZ FRT
024F	ED 79	LDI (C), A
0251	41	LD B, C
0252	23	INL HL
0253	4F	LD C, (HL)
0254	ED 79	LDI (C), A
0256	7B	LD A, B
0257	FE 15	CP 15H
0259	2B 44	JR 2, DHI1
025B	FE 16	CP 16H
025D	2B 56	JR 2, DHI2
025F	FE 17	CP 17H
0261	2B 68	JR 2, DHI3
0263	3A 1111	LD A, (1111H)
0266	CB FF	SET 7, A
0268	CB F7	SET 6, A
026A	03 1A	LDI (1AH), A
026C	32 1111	LD (1111H), A
026F	3A 1118	LD A, (1118H)
0272	CB B7	RES 6, A
0274	32 1118	LD (1118H), A
0277	2B	DEC HL
0278	24	DEC HL
0279	2B	DEC HL
027A	97	SUB A
027B	D3 14	OUT (14H), A
027D	06 06	LD B, 06H
027F	77	LD (HL), A
0280	23	INC HL
0281	10 FL	DJNZ FR3
0283	C1	POP BC
0284	E1	POP HL
0285	09	RET
0286	00	NOP
0287	00	NOP
0288	00	NOP
0289	00	NOP
028A	00	NOP
028B	00	NOP
028C	00	NOP
028D	00	NOP
028E	00	NOP
028F	00	NOP
0290	00	NOP
0291	00	NOP
0292	00	NOP
0293	00	NOP
0294	00	NOP
0295	00	NOP
0296	00	NOP
0297	00	NOP
0298	00	NOP
0299	00	NOP

; CLR HOLD EXT.4

; EXT BUFF.
; STATUS EXC.

I4: LD C, 18H
I4: LD A, (1118H)

I4: LD C, 18H
I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

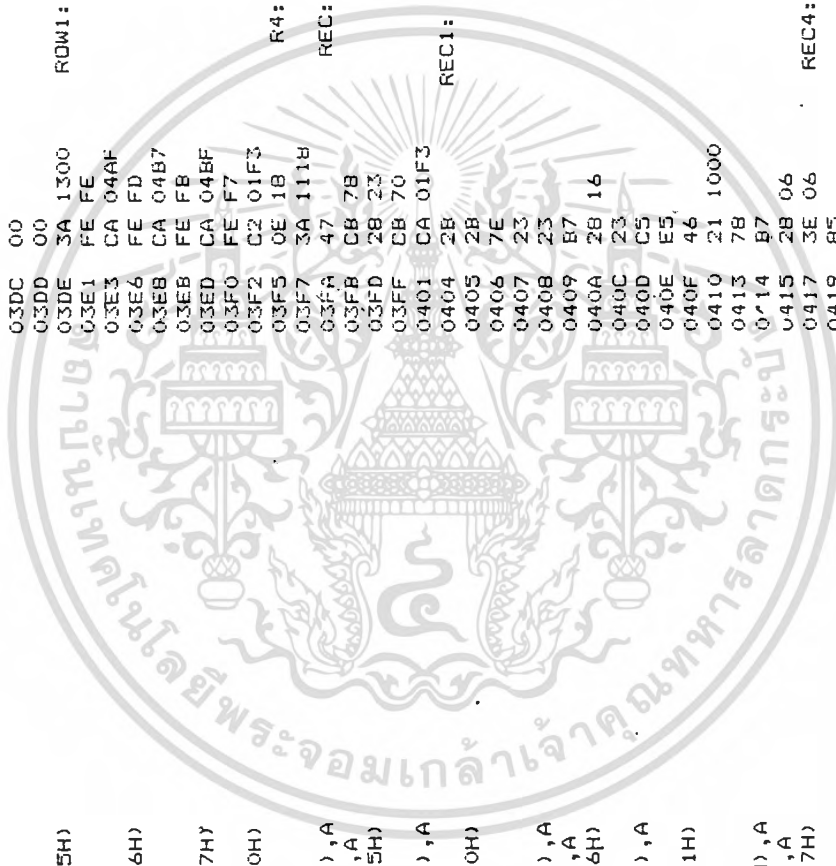
I4: LD A, (107BH)

I4: LD A, (107BH)

029A	E1	OTR1:	POP HL	0309	.00	NOP	
029B	C1		POP BC	030A	00	NOP	
029C	C3		JP RT4	030B	00	NOP	
029F	3A	CH11:	LD A,(1110H)	030C	00	NOP	
02A2	CB		SET 4,A	030D	3A	LD A,(1300H)	ROW2:
02A4	CB		SET 5,A	0310	FE	CP OFEH	
02A6	D3		OUT (19H),A	0312	28	JP Z,H1	
02AB	32		LD (1110H),A	0314	FE	CP OFDH	
02AB	3A		LD A,(1115H)	0316	28	JP Z,H2	
02AE	CB		RES 6,A	0318	FE	CP OFBH	
02B0	32		LD (1115H),A	031A	28	JP Z,H3	
02B3	18		JR OCHT	031C	FE	CP OF7H	
02B5	3A	CHT2:	LD A,(4110H)	031E	28	JP Z,H4	
02B8	CB		SET 6,A	0320	03	JP RT4	RH:
02BA	CB		SET 7,A	0323	0E	LD C,18H	H4:
02BC	D3		OUT (19H),A	0325	3A	LD A,(1118H)	
02BE	32		LD (1110H),A	0328	CB	BIT 7,A	
02C1	3A		LD A,(1116H)	032A	2B	JP Z,RH	HOLD:
02C4	CB		RES 6,A	032C	23	INC HL	
02C6	32		LD (1116H),A	032D	7E	LD A,(HL)	
02C9	18		JR OCHT	032E	FE	CP 14H	
02CB	3A	CHT3:	LD A,(1111H)	0330	20	JP NZ,RH	
02DE	CB		SET 4,A	0332	79	LD A,C	
02DI	CB		SET 5,A	0333	FE	CP 15H	
02D2	D3		OUT (1AH),A	0335	18	JP Z,HOLD1	
02D4	32		LD (1111H),A	0337	FE	CP 16H	
02D7	3A		LD A,(1117H)	0339	28	JP Z,HOLD2	
02DA	CB		RES 6,A	033B	FE	CP 17H	
02DC	32		LD (1117H),A	033D	28	JP Z,HOLD3	
02DF	18		JR OCHT	033F	3A	LD A,(1111H)	HOLD4:
02E1	0E	T1:	LD C,15H	0342	CB	SET 7,A	
02E3	3A		LD A,(1115H)	0344	CB	RES 6,A	
02E6	C3	T2:	JP TR	0346	32	LD (1111H),A	
02E9	0E		LD C,16H	0349	D3	OUT (1AH),A	
02EB	3A		LD A,(1116H)	034B	3A	LD A,(1118H)	
02EE	C3	T3:	JP TR	034E	CB	SET 6,A	
02F1	0E		LD C,17H	0350	32	LD (1118H),A	
02F3	3A		LD A,(1117H)	0353	97	SUB A	OHOLD:
02F6	C3		JP TR	0354	ED	OUT (C),A	
02F9	00		NOP	0356	06	LD B,06H	H5:
02FA	00		NOP	0358	77	LD (HL),A	
02FB	00		NOP	0359	2B	DEC HL	
02FC	00		NOP	035A	10	DJNZ H5	
02FD	00		NOP	035C	C1	POP BC	
02FE	00		NOP	035D	E1	POP HL	
02FF	00		NOP	035E	C9	RET	
0300	00		NOP	035F	00	NOP	
0301	00		NOP	0360	00	NOP	
0302	00		NOP	0361	00	NOP	
0303	00		NOP	0362	00	NOP	
0304	00		NOP	0363	00	NOP	
0305	00		NOP	0364	00	NOP	
0306	00		NOP	0365	00	NOP	
0307	00		NOP	0366	00	NOP	
0308	00		NOP	0367	00	NOP	



0368	00	NOP	03D2	00	NOP	LD A, (1300H)
0369	00	NOP	03D3	00	NOP	CP OFEH
036A	00	NOP	03D4	00	JP Z, R1	
036B	00	NOP	03D5	00	CP OFDH	
036C	00	NOP	03D6	00	JP Z, R2	
036D	00	NOP	03D7	00	CP OFBH	
036E	00	NOP	03D8	00	JP Z, R3	
036F	00	NOP	03D9	00	CP OF7H	
0370	00	NOP	03DA	00	JP NZ, RT4	
0371	00	NOP	03DB	00	LD C, 18H	
0372	00	NOP	03DC	00	LD B, A	
0373	0E 15	LD C, 15H	03DD	00	LD A, (1118H)	
0375	3A 1115	LD A, (1115H)	03DE	3A 1300	LD B, A	
0378	1B AE	JR HOLD	03E1	FE FE	BIT 7, B	
037A	0E 16	LD C, 16H	03E3	CA 04AF	JR Z, REC2	
037C	3A 1116	LD A, (1116H)	03E6	FE FD	BIT 6, B	
037F	1B A7	JR HOLD	03EB	CA 04B7	JP Z, RT4	
0381	0E 17	LD C, 17H	03ED	CA 04BF	LD C, 18H	
0383	3A 1117	LD A, (1117H)	03F0	FE F7	LD B, A	
0386	1B A0	JR HOLD	03F2	C2 01F3	BIT 7, B	
0388	3A 1110	LD A, (1110H)	03F5	0E 1B	JR Z, REC2	
038B	CB AF	RES 5, A	03F7	3A 111B	BIT 6, B	
038D	CB E7	SET 4, A	03FA	47	JP Z, RT4	
038F	32 1110	LD (1110H), A	03FB	CB 7B	LD A, (1118H)	
0392	D3 19	OUT (19H), A	03FD	2B 23	LD B, A	
0394	3A 1115	LD A, (1115H)	03FF	CB 70	BIT 7, B	
0397	CB F7	SET 6, A	0401	CA 01F3	JR Z, REC2	
0399	32 1115	LD (1115H), A	0404	2B	BIT 6, B	
039C	1B B5	JR OHOLD	0405	2B	LD A, (1118H)	
039E	3A 11	LD A, (1110H)	0406	7E	LD B, A	
03A1	CB FF	SET 7, A	0407	23	BIT 7, B	
03A3	CB B7	RES 6, A	0408	23	JR Z, REC2	
03A5	32 1110	LD (1110H), A	0409	B7	LD A, (HL)	
03AB	D3 19	OUT (19H), A	040A	2B 16	INC HL	
03AA	3A 1116	LD A, (1116H)	040C	23	INC HL	
03AD	CB F7	SET 6, A	040D	C5	OR A	
03AF	32 1116	LD (1116H), A	040E	E5	JR Z, REC2	
03B2	1B 9F	JR OHOLD	040F	46	INC HL	
03B4	3A 1111	LD A, (1111H)	0410	21 1000	OR A	
03B7	CB AF	RES 5, A	0413	7B	JR Z, REC3	
03B9	CB E7	SET 4, A	0414	B7	LD A, 06H	
03BB	32 1111	LD (1111H), A	0415	2B 06	ADD A, L	
03BE	D3 1A	OUT (1AH), A	0417	3E 06	LD L, A	
03C0	3A 1117	LD A, (1117H)	0419	85	DJNZ REC4	
03C3	CB F7	SET 6, A	041A	6F	POP HL	
03C5	32 1117	LD (1117H), A	041B	10 FA	POP BC	
03C8	1B B9	JR OHOLD	041D	CB A6	INC HL	
03CA	00	NOP	041E	E1	SUB A	
03CB	00	NOP	0420	C1	OUT (14H), A	
03CC	00	NOP	0421	23	DEC HL	
03CD	00	NOP	0422	97	LD A, (HL)	
03CE	00	NOP	0423	D3 14		
03CF	00	NOP	0425	2B		
03D0	00	NOP	0426	7E		
03D1	00	NOP				



062B	CB 7E	BIT 7, (HL)	0682	00	NOP
062D	CA 068E	JP Z,EXTOT1	0683	00	NOP
0630	23	INC HL	0684	00	NOP
0631	CB 7E	BIT 7, (HL)	0685	00	NOP
0633	CA 06DA	JP Z,EXTOT2	0686	00	NOP
0636	23	INC HL	0687	00	NOP
0637	CB 7E	BIT 7, (HL)	0688	00	NOP
0639	CA 0726	JP Z,EXTOT3	0689	00	NOP
063C	23	INC HL	068A	00	NOP
063D	CB 7E	BIT 7, (HL)	068B	00	NOP
063F	C2 07DA	JP NZ,BUSY	068C	00	NOP
0642	CB FE	SET 7, (HL)	068D	00	NOP
0644	57	LD D,A	068E	CB FE	SET 7, (HL)
0645	21 1100	LD HL,1100H	0690	57 1100	LD D,A
0648	85	ADD A,L	0691	21 1100	LD HL,1100H
0649	6F	LD L,A	0694	85	ADD A,L
064A	CB FE	SET 7, (HL)	0695	6F	LD L,A
064C	E1	POP HL	0698	E1	SET 7, (HL)
064D	23	INC HL	0699	23	POP HL
064E	72	LD (HL),D	069A	72	INC HL
064F	23	INC HL	069B	23	LD (HL),D
0650	36 18	LD (HL),18H	069C	36 15	INC HL
0652	23	INC HL	069E	23	LD (HL),15H
0653	23	INC HL	069F	23	INC HL
0654	36 18	LD (HL),18H	06A0	36 15	INC HL
0656	28	DEC HL	06A2	28	LD (HL),15H
0657	28	DEC HL	06A3	28	DEC HL
0658	3A 1111	LD A,(1111H)	06A4	3A 1110	LD A,(1110H)
065B	CB E7	SET 4,A	06A7	CB F7	DEC HL
065D	CB EF	SET 5,A	06A9	CB FF	LD A,(1110H),A
065F	D3 1A	OUT (1AH),A	06AB	D3 19	SET 6,A
0661	32 1111	LD (1111H),A	06AD	32 1110	SET 7,A
0664	3E 08	LD A,08H	06B0	3E 08	OUT (19H),A
0666	07	RLCA	06B2	07	LD (1110H),A
0667	15	DEC D	06B3	15	LD A,08H
0668	20 FC	JR NZ,FRONT4	06B4	20 FC	RLCA
066A	ED 79	OUT (C),A	06B6	ED 79	DEC D
066C	D3 18	OUT (18H),A	06B8	D3 15	JR NZ,FRONT1
066E	23	INC HL	06BA	23 00	OUT (C),A
066F	36 00	LD (HL),00H	06BB	36 00	OUT (15H),A
0671	28	DEC HL	06BD	28	INC HL
0672	28	DEC HL	06BE	28	LD (HL),00H
0673	2B D6	SET 2, (HL)	06BF	2B D6	DEC HL
0676	2B D6	SET 2, (HL)	06C0	2B D6	DEC HL
0677	CB DE	SET 3, (HL)	06C2	2B D6	SET 2, (HL)
0679	C9	RET	06C3	CB DE	SET 3, (HL)
067A	00	NOP	06C5	C9	RET
067B	00	NOP	06C6	00	NOP
067C	00	NOP	06C7	00	NOP
067D	00	NOP	06C8	00	NOP
067E	00	NOP	06C9	00	NOP
067F	00	NOP	06CA	00	NOP
0680	00	NOP	06CB	00	NOP
0681	00	NOP	06CC	00	NOP

EXT.1 SET BUSY

SET ROOT BUSY

CLR COUNTER

SET EXTF.

SET CALLF.2

EXT.4 SET BUSY

SET ROOT BUSY

CLR COUNTER

SET EXTF.

SET CALLF.2


```

0763 00      NOP
0764 00      NOP
0765 00      NOP
0766 00      NOP
0767 00      NOP
0768 00      NOP
0769 00      NOP
076A 00      NOP
076B 00      NOP
076C 00      NOP
076D 00      NOP
076E 00      NOP
076F 00      NOP
0770 00      NOP
0771 00      NOP
0772 E5      PUSH HL
0773 21 1078 LD HL,1078H
0774 CB 76    BIT 6,(HL)
0775 C2 07DA JF NZ,BUSY
0776 21 1101 LD HL,1101H
0777 CB 7E    BIT 7,(HL)
0778 28 14    JR Z,OP1
0779 23       INC HL
0780 28 7E    BIT 7,(HL)
0781 28 13    JR Z,OP2
0782 23       INC HL
0783 CB 7E    BIT 7,(HL)
0784 28 12    JR Z,OP3
0785 23       INC HL
0786 CB 7E    BIT 7,(HL)
0787 C2 07DA JF NZ,BUSY
0788 3E 04    LD A,04H
0789 18 0A    JR OPU1
0790 3E 01    LD A,01H
0791 18 06    JR OPU2
0792 3E 02    LD A,02H
0793 3E 03    LD A,03H
0794 CB FE    SET 7,(HL)
0795 21 107A LD HL,107AH
0796 23       INC HL
0797 71       LD (HL),C
0798 2B       DEC HL
0799 2B       DEC HL
07AA 2B       DEC HL
07AB CB E6    SET 4,(HL)
07AC CB F6    SET 6,(HL)
07AD E1       POP HL
07AE 23       INC HL
07AF 77       LD (HL),A
07B0 23       INC HL
07B1 36 14    LD (HL),14H
07B2 3E 01    LD A,01H
07B3 ED 79    OUT (C),A
07B4 00      NOP
07B5 00      NOP
07B6 00      NOP
07B7 00      NOP
07B8 00      NOP
07B9 51      LD D,C
07BA 0E 14    LD C,14H
07BB 00      CALL RING
07BC CD 01E0 LD C,D
07BD 4A      DEC HL
07BE 2B       DEC HL
07BF 2B       DEC HL
07C0 2B       SET 5,(HL)
07C1 00      RET
07C2 00      NOP
07C3 00      NOP
07C4 00      NOP
07C5 00      NOP
07C6 00      NOP
07C7 00      NOP
07C8 00      NOP
07C9 00      NOP
07CA 00      NOP
07CB 00      NOP
07CC 00      NOP
07CD 00      NOP
07CE 00      NOP
07CF 00      NOP
07D0 00      NOP
07D1 00      NOP
07D2 00      NOP
07D3 00      NOP
07D4 00      NOP
07D5 00      NOP
07D6 00      NOP
07D7 00      NOP
07D8 00      NOP
07D9 00      NOP
07DA E1      POP HL
07DB 3E 02    LD A,02H
07DC ED 79    OUT (C),A
07DD 2B       DEC HL
07DE 2B       SET 5,(HL)
07DF 00      RET
07E0 CB EE    SET ROOT BUSY
07E1 00      NOP
07E2 C9      ;OP-ROOT BUFF.
07E3 00      NOP
07E4 00      NOP
07E5 00      NOP
07E6 00      NOP
07E7 00      NOP
07E8 00      NOP
07E9 00      NOP
07EA 00      NOP
07EB 00      NOP
07EC 00      NOP
07ED 00      NOP
07EE 00      NOP
07EF 00      NOP
07F0 00      NOP
07F1 00      NOP
07F2 00      NOP
07F3 00      NOP
07F4 00      NOP
07F5 00      NOP
07F6 00      NOP

```

;SET READYF.

;BUSY TONE

;SET READYF.

;OP.BUFF.

;BUSYF.

;ROOT BUFF.

;SET ROOT BUSY

;OP-ROOT BUFF.

;SET CALLF.1

;SET BUSYF.



```

07F7 CD WLC/ CALLNI: CALL SRING RES 4, (HL)
07FA 23 INC HL INC HL KET
07FB 23 INC HL ; NO. ROOT
07FC 7E LD A, (HL)
07FD FE 01 CP 01H JR Z, RERT1
07FF 28 0C JR Z, RERT2
0801 FE 02 CP 02H JR Z, RERT3
0803 28 0C JR Z, RERT3
0805 FE 03 CP 03H LD A, 80H
0807 28 0C JR OKERT
0809 3E 80 LD A, 10H
080B 1B 04 JR OKERT
080D 3E 10 LD A, 20H
080F 1B 06 JR OKERT
0811 3E 20 LD A, 40H
0813 1B 02 JR OKERT
0815 3E 40 OUT (C), A
0817 ED 79 LD D, C
0819 51 INC HL
081A 23 LD C, (HL)
081B 4E LD C, (HL)
081C ED 79 LD C, D
081E 4A DEC HL
081F 2B DEC HL
0820 2B BIT 2, (HL)
0821 CB 56 JR NZ, EXCOM
0823 20 1A DEC HL
0825 2B RES 4, (HL)
0826 CB A6 SET 5, (HL)
0828 CB EE RET
082A C9 NDF
082B 00 NDF
082C 00 NDF
082E 00 NDF
082F 00 NDF
0830 00 NDF
0831 00 NDF
0832 00 NDF
0833 00 NDF
0834 00 NDF
0835 00 NDF
0836 00 NDF
0837 00 NDF
0838 00 NDF
0839 00 NDF
083A 00 NDF
083B 00 NDF
083C 00 NDF
083D 00 NDF
083E 00 NDF
083F CB LF EXCOM: SET 1, (HL)
0841 2B DEC HL
0842 CB FE SET 7, (HL)
0844 CB DE SET 3, (HL)

0846 CB A6 CALLN2: INC HL
0848 C9 BIT 1, (HL)
0849 00 JP NZ, CALL21
084A 00 INC HL
084B 00 INC HL
084C 00 INC HL
084D 00 LD A, (HL)
084E 00 CP 09H
084F 00 JP Z, CALN1
0850 00 DEC HL
0851 00 DEC HL
0852 00 DEC HL
0853 00 DEC HL
0854 00 DEC HL
0855 00 DEC HL
0856 00 DEC HL
0857 00 DEC HL
0858 00 DEC HL
0859 00 DEC HL
085A 00 DEC HL
085B 00 DEC HL
085C 00 DEC HL
085D 23 CALLN2: INC HL
085E CB 4E BIT 1, (HL)
0860 C2 08D5 JP NZ, CALL21
0863 23 INC HL
0864 23 INC HL
0865 23 INC HL
0866 7E LD A, (HL)
0867 FE 09 CP 09H
0869 CA 08B6 JP Z, CALN1
086C 2B DEC HL
086D 2B DEC HL
086E 2B DEC HL
086F CB 46 BIT 0, (HL)
0871 20 09 JR NZ, CALN2
0873 2B DEC HL
0874 ED 7B IN A, (C)
0875 CB 67 BIT 4, A
0878 CB RET Z
0879 23 INC HL
087A CB 06 SET 0, (HL)
087C 2B DEC HL
087D ED 7B IN A, (C)
087F CB 67 BIT 4, A
0881 C0 RET NZ
0882 E6 0F AND 0FH
0884 57 LD D, A
0885 23 INC HL
0886 23 INC HL
0887 23 INC HL
0888 23 INC HL
0889 7E LD A, (HL)
089A B7 OR A
089B 2B 03 JR Z, CALN3

```

0880	INC (HL)	08DE 00	NOP
0881	JR CALN4	08CF 00	NOP
0882	LD A,D	08D0 00	NOP
0883	CP 04H	08D1 00	NOP
0884	JK Z,CALN5	08D2 00	NOP
0885	LD (HL),03H	08D3 00	NOP
0886	JR CALN4	08D4 00	NOP
0887	LD (HL),01H	08D5 2B	DEC HL
0888	DEC HL	08D6 CB 56	BIT.2,(HL)
0889	DEC HL	08D8 C2 0A46	JP NZ,HOLDIN
0890	DEC HL	08DB 23	INC HL
0891	RES 0,(HL)	08DC CB 76	BIT 6,(HL)
0892	DEC HL	08DE 20 3E	JR NZ,STOPUL
0893	RET	08E0 2B	DEC HL
0894	NOP	08E1 ED 78	IN A,(C)
0895	NOP	08E3 CB 67	BIT 4,A
0896	NOP	08E5 CB	RET Z
0897	NOP	08E6 23	INC HL
0898	NOP	08E7 23	INC HL
0899	NOP	08E8 23	INC HL
08A0	NOP	08E9 7E	LD A,(HL)
08A1	NOP	08EA FE 15	CP 15H
08A2	NOP	08EC 2B 5E	JR Z,HOEXT1
08A3	NOP	08EE FE 16	CP 16H
08A4	NOP	08F0 2B 79	JR Z,HOEXT2
08A5	NOP	08F2 FE 17	CP 17H
08A6	NOP	08F4 CA 097A	JP Z,HOEXT3
08A7	NOP	08F7 3A 1111	LD A,(1111H)
08A8	NOP	08FA CB AF	RES 5,A
08A9	NOP	08FC 32 1111	LD (1111H),A
08AA	NOP	08FF D3 1A	OUT (1AH),A
08AB	NOP	0901 97	SUB A
08AC	NOP	0902 D3 1B	OUT (18H),A
08AD	NOP	0904 2B	DEC HL
08AE	NOP	0905 2B	DEC HL
08AF	NOP	0906 CB F6	SET 6,(HL)
08B0	NOP	0908 2B	DEC HL
08B1	NOP	0909 C9	RET
08B2	NOP	090A 00	NOP
08B3	NOP	090B 00	NOP
08B4	NOP	090C 00	NOP
08B5	NOP	090D 00	NOP
08B6	NOP	090E 00	NOP
08B7	NOP	090F 00	NOP
08B8	NOP	0910 00	NOP
08B9	NOP	0911 00	NOP
08BA	NOP	0912 00	NOP
08BB	NOP	0913 00	NOP
08BC	NOP	0914 00	NOP
08BD	NOP	0915 00	NOP
08BE	NOP	0916 00	NOP
08BF	NOP	0917 00	NOP
08C0	NOP	0918 00	NOP
08C1	NOP	0919 00	NOP
08C2	NOP	091A 00	NOP
08C3	NOP		
08C4	NOP		
08C5	NOP		
08C6	NOP		
08C7	NOP		
08C8	NOP		
08C9	NOP		
08CA	NOP		
08CB	NOP		
08CC	NOP		
08CD	NOP		

;CALLF.3

;HOLDF.1

;DIAL BIT

;SET HOLDF.

;SET CALLF.2.1
;CLR CALLF.2.2



091B	UU	NOP	0966	3A	1110	HDEXT2:	LD A, (1110H)
091C	00	NOP	096E	CB	AF		RES 5,A
091D	00	NOP	0970	32	1110		LD (1110H),A
091E	2B	DEC HL	0973	D3	19		OUT (19H),A
0921	ED 7B	IN A, (C)	0975	97			SUB A
0923	1B 57	BIT 4,A	0976	D3	16		OUT (15H),A
0924	E6 0F	RET NZ	0978	1B	8A		JR OUTHE
0926	FE 02	AND OFH	097A	3A	1111	HOEXT3:	LD A, (1111H)
0928	2B 74	CP 02H	097D	CB	87		RES 6,A
092A	FE 05	JR Z,FRE.	097F	32	1111		LD (1111H),A
092C	20 1B	CP 05H	0982	D3	1A		OUT (1AH),A
092E	CB D6	JR NZ,CLR1	0984	97			SUB A
0930	3E 04	SET 2,(HL)	0985	D3	17		OUT (17H),A
0932	ED 79	LD A,04H	0987	C3	0904		JF OUTHE
0934	C9	OUT (C),A	098A	00			NOP
0935	00	RET	098B	00			NOP
0936	00	NOP	098C	00			NOP
0937	00	NOP	098D	00			NOP
0938	00	NOP	098E	00			NOP
0939	00	NOP	098F	00			NOP
093A	00	NOP	0990	00			NOP
093C	00	NOP	0991	00			NOP
093D	00	NOP	0992	00			NOP
093E	00	NOP	0993	00			NOP
093F	00	NOP	0994	00			NOP
0940	00	NOP	0995	00			NOP
0941	00	NOP	0996	00			NOP
0942	00	NOP	0997	00			NOP
0943	00	NOP	0998	00			NOP
0944	00	NOP	0999	00			NOP
0945	00	NOP	099A	00			NOP
0946	23	INC HL	099B	00			NOP
0947	23	INC HL	099C	00			NOP
0948	23	INC HL	099D	00			NOP
0949	23	INC HL	099E	23			INC HL
094A	23	INC HL	099F	23			INC HL
094B	C3 09D4	INC HL	09A0	23			INC HL
094E	23	JP CLHD	09A1	7E			LD A, (HL)
094F	CB B6	INC HL	09A2	2B			DEC HL
0951	CB BE	RES 0, (HL)	09A3	2B			DEC HL
0953	CB B6	RES 1, (HL)	09A4	2B			DEC HL
0955	23	RES 6, (HL)	09A5	FE 15			CP 15H
0956	23	INC HL	09A7	30 9D			JR NZ,CLR1
0957	23	INC HL	09A9	51			LD D,C
0958	23	INC HL	09AA	4F			LD C,A
0959	C3 09D4	INC HL	09AB	5F			LD E,A
095C	3A 1110	JP CLHD	09AC	E5			PUSH HL
095F	CB B7	LD A, (1110H)	09AD	21 1001			LD HL, 1001H
0961	32 1110	RES 6,A	0980	B7			OR A
0964	D3 19	LD (1110H),A	0981	2B 07			JR Z,FRE1
0966	97	UU (19H),A	0983	3E 06		FFRE1:	LD A,06H
0967	D3 15	SUB A	0985	65			ADD A,L
0969	1B 99	OUT (15H),A	0986	6F			LD L,A
		JR OUTHE	0987	1D			DEC E
			0988	20 F9			JR NZ,FFRE1

; DIAL BIT

; SET CALLF.3
; DIALTONE

FFRE:

; CLR CALLF.2.1
; CLR CALLF.2.2
; CLR HOLDF.



0ABE	00	NOF	0AC9	00	NOF
0ABF	00	NOF	0ACA	00	NOF
0A90	00	NOF	0ACB	23	INC HL
0A91	00	NOF	0ACC	23	INC HL
0A92	00	NOF	0ACD	13	INC HL
0A93	00	NOF	0ACE	7E	LD A, (HL)
0A94	00	NOF	0ACF	FE	CF 15H
0A95	00	NOF	0AD1	30	JR NC, HOUP1
0A96	00	NOF	0AD3	2B	DEC HL
0A97	00	NOF	0AD4	5E	LD E, (HL)
0A98	00	NOF	0AD5	23	INC HL
0A99	00	NOF	0AD6	E5	PUSH HL
0A9A	00	NOF	0AD7	56	LD D, (HL)
0A9B	00	NOF	0ADB	21	LD HL, 1002H
0A9C	00	NOF	0ADB	97	SUB A
0A9D	00	NOF	0ADC	B2	OR D
0A9E	00	NOF	0ADD	2B	JR Z, HOUP2
0A9F	00	NOF	0ADF	3E	LD A, 06H
0AA0	00	NOF	0AE1	85	ADD A, L
0AA1	00	IND0.3:	0AE2	6F	LD L, A
0AA2	23	INC HL	0AE3	15	DEC D
0AA3	23	INC HL	0AE4	20	JR NZ, HOUP3
0AA4	23	INC HL	0AE5	7E	LD A, (HL)
0AA5	23	INC HL	0AE6	7E	CP E
0AA6	36	LD (HL), 30H	0AE7	BB	JR NZ, HOUP4
0AA7	30	LD (HL), 30H	0AEB	20	DEC HL
0AAB	2B	DEC HL	0AEA	2B	DEC HL
0AA9	2B	DEC HL	0AEB	2B	DEC HL
0AAA	2B	DEC HL	0AEC	CB	BIT 4, (HL)
0AAB	C9	RET	0AEE	2B	JR Z, HOUP6
0AAC	C6	RET	0AF0	CB	RES 4, (HL)
0AAE	23	IND0.4:	0AF2	23	INC HL
0AAF	23	INC HL	0AF3	CB	RES 2, (HL)
0AB0	23	INC HL	0AF5	E1	POP HL
0AB1	36	LD (HL), 40H	0AF6	2B	DEC HL
0AB3	2B	DEC HL	0AF7	2B	DEC HL
0AB4	2B	DEC HL	0AF8	2B	DEC HL
0AB5	2B	DEC HL	0AF9	CB	RES 2, (HL)
0AB6	C9	RET	0AFB	CB	RES 1, (HL)
0AB7	00	NOF	0AFD	23	INC HL
0AB8	00	NOF	0AFE	CB	SET 2, (HL)
0AB9	00	NOF	0B00	CB	RES 6, (HL)
0ABA	00	NOF	0B02	23	INC HL
0ABB	00	NOF	0B03	56	LD D, (HL)
0ABC	00	NOF	0B04	3E	LD A, 08H
0ABD	00	NOF	0B06	07	RLCA
0ABE	00	NOF	0B07	15	DEC D
0AC0	00	NOF	0B08	20	JR NZ, HOUP5
0AC1	00	NOF	0B0A	ED	OUT (C), A
0AC2	00	NOF	0B0C	51	LD D, C
0AC3	00	NOF	0B0D	23	INC HL
0AC4	00	NOF	0B0E	23	INC HL
0AC5	00	NOF	0B0F	23	INC HL
0AC6	00	NOF	0B10	4E	LD C, (HL)
0AC7	00	NOF	0B11	ED	OUT (C), A
0AC8	00	NOF	0B13	4A	LD C, D

; SET CALLF.5

; SET CALLF.5

; CALLF.1

; CLR CALLF.1

; CLR EXTF.

; CLR CALLF.3

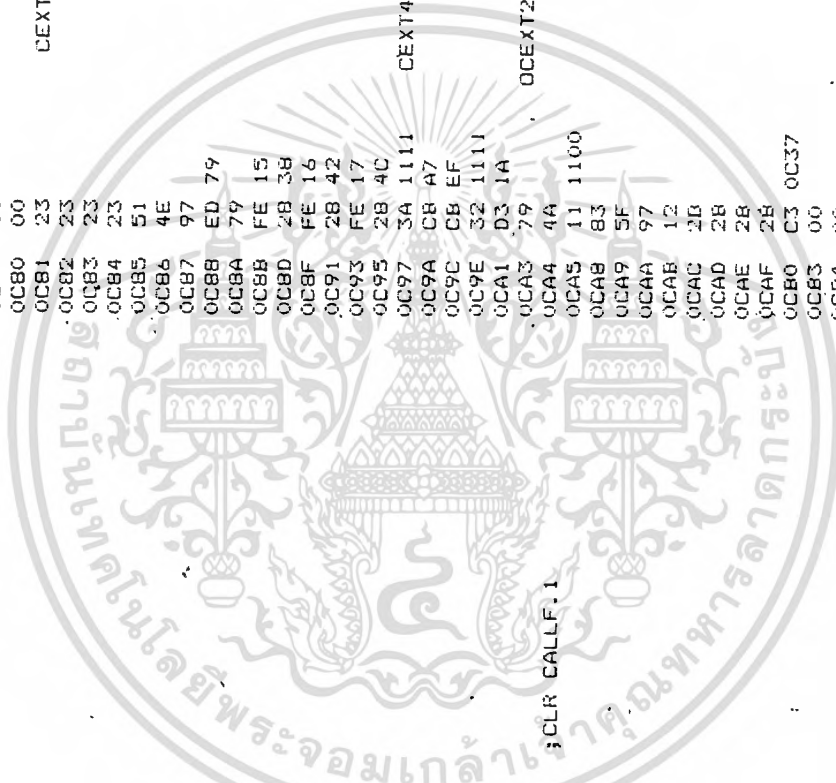
; CLR CALLF.4

; SET EXTF.

; CLR HOLDF.

;EXTF.

0C33	CB 56	BIT 2, (HL)	0C76	00	NOP
0C35	20 4A	JR NZ,CEXT	0C77	00	NOP
0C37	97	SUB A	0C78	00	NOP
0C3B	ED 7y	OUT (C),A	0C79	00	NOP
0C3A	2B	DEC HL	0C7A	00	NOP
0C3H	77	LD (HL),A	0C7B	00	NOP
0C3C	23	INC HL	0C7C	00	NOP
0C3D	77	LD (HL),A	0C7D	00	NOP
0C3E	23	INC HL	0C7E	00	NOP
0C3F	7E	LD A,(HL)	0C7F	00	NOP
0C40	23	INC HL	0C80	00	NOP
0C41	B7	OR A	0C81	23	CEXT: INC HL
0C42	2B 10	JR Z,OCEXT1	0C82	23	INC HL
0C44	2B	DEC HL	0C83	23	INC HL
0C45	11 1100	LD DE,1100H	0C84	23	INC HL
0C4B	B3	ADD A,E	0C85	51	LD D,C
0C48	B3	LD E,A	0C86	4E	LD C,(HL)
0C49	5F	SUB A	0C87	97	SUB A
0C4A	97	LD (DE),A	0C88	ED 79	OUT (C),A
0C4B	12	LD (HL),A	0C8A	79	LD A,C
0C4C	77	INC HL	0C8B	FE 15	CP 15H
0C4D	23	LD D,(HL)	0C8D	2B 38	JR Z,CEXT1
0C4E	56	PUSH HL	0C8F	FE 16	CP 16H
0C4F	E5	LD HL,1000H	0C91	2B 42	JR Z,CEXT2
0C50	21 1000	LD A,D	0C93	FE 17	CP 17H
0C53	7A	OR A	0C95	2B 4C	JR Z,CEXT3
0C54	B7	JR Z,OUTHAN	0C97	3A 1111	LD A,(1111H)
0C55	2B 07	LD A,06H	0C9A	CB A7	RES 4,A
0C57	3E 06	ADD A,L	0C9C	CB EF	SET 5,A
0C59	B5	LD L,A	0C9E	32 1111	LD (1111H),A
0C5A	6F	DEC D	0CA1	D3 1A	OUT (1AH),A
0C5B	15	JR NZ,FINHAN	0CA3	79	LD A,C
0C5C	20 F9	RES 4,(HL)	0CA4	4A	LD C,D
0C5E	CB A6	POP HL	0CA5	11 1100	LD DE,1100H
0C60	E1	SUB A	0CAB	12	ADD A,E
0C61	97	LD (HL),A	0CAC	2B	LD E,A
0C62	77	INC HL	0CAD	2B	SUB A
0C63	23	LD (HL),A	0CAE	2B	DEC HL
0C64	77	INC HL	0CAF	2B	DEC HL
0C65	23	LD (HL),A	0CB0	C3 0C37	JP OCEXT
0C66	77	DEC HL	0CB3	00	NOP
0C67	2B	DEC HL	0CB4	00	NOP
0C68	2B	DEC HL	0CB5	00	NOP
0C69	2B	DEC HL	0CB6	00	NOP
0C6A	2B	DEC HL	0CB7	00	NOP
0C6B	2B	DEC HL	0CB8	00	NOP
0C6C	C9	RET	0CB9	00	NOP
0C6D	00	NOP	0CBA	00	NOP
0C6E	00	NOP	0CBB	00	NOP
0C6F	00	NOP	0CBC	00	NOP
0C70	00	NOP	0CBD	00	NOP
0C71	00	NOP	0CBE	00	NOP
0C72	00	NOP			
0C73	00	NOP			
0C74	00	NOP			
0C75	00	NOP			



ภาคผนวกที่ 3

วิธีใช้โทรศัพท์ภายในของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้นมา



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วิธีใช้โทรศัพท์ภายในของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้นมา

1. การติดต่อเลขหมายภายใน

1.1 ยกหูฟัง เมื่อได้ยินเสียงสัญญาณให้หมุน เริ่มหมุน เลขหมายที่ต้องการ

(30 ถึง 49)

1.2 ถ้าเลขหมายที่หมุนไปนั้นว่าง จะได้ยินเสียงสัญญาณเรียกกลับ รอจนกว่าจะมีผู้รับสาย

1.3 ถ้าเลขหมายที่หมุนไปนั้นไม่ว่าง จะได้ยินเสียงสัญญาณไม่ว่าง วางหูแล้ว เริ่มปฏิบัติตามข้อ 1.1 ใหม่

2. การติดต่อกับโอเปอร์เรเตอร์

การติดต่อกับโอเปอร์เรเตอร์ คล้ายกับการติดต่อกับโทรศัพท์ภายใน เพียงแต่เลขหมายของโอเปอร์เรเตอร์คือ หมายเลข 9

3. การติดต่อภายนอก (ตู้สายขององค์การโทรศัพท์)

3.1 ยกหูฟัง เมื่อได้ยินเสียงสัญญาณให้หมุน แล้วหมุนหมายเลข 0

3.2 ถ้าสายนอกว่าง จะได้ยินเสียงสัญญาณให้หมุนขององค์การโทรศัพท์ แล้วจึงหมุนเลขหมายที่ต้องการจะติดต่อภายนอก

3.3 ถ้าสายภายนอกไม่ว่าง จะได้ยินเสียงสัญญาณไม่ว่าง วางหูแล้วเริ่มยกหูหมุน 0 ใหม่

4. การโอนสายนอก

4.1 ในกรณีที่เครื่องภายในติดต่อกับสายภายนอกอยู่แล้วต้องการจะโอนสายภายนอกไปให้โทรศัพท์ภายในเครื่องอื่น ๆ ทำได้โดยการหมุนหมายเลข 5 จะได้ยินเสียงสัญญาณให้หมุนตอบกลับมา แล้วหมุนหมายเลขภายในที่ต้องการ เมื่อติดต่อกับสายภายในที่ต้องการได้แล้ว แล้วแจ้งให้ผู้ถูกเรียกทราบว่ามีสายนอกต้องการติดต่อกับด้วย จากนั้นวางหูฟังได้ ผู้ถูกเรียกหมุนเลข 2 ก็จะสามารถติดต่อกับสายนอกนั้นได้

4.2 ในกรณีเดียวกับ 4.1 หลังจากหมุนเลขหมายภายในแล้วไม่สามารถติดต่อโทรศัพท์ภายในที่ต้องการได้หรือติดต่อก็ได้ แต่ต้องการจะติดต่อสายนอกเดิมของตนอีกครั้งหนึ่ง ทำได้โดยผู้ใช้หมุนเลข 2 ก็จะสามารถติดต่อกับสายนอกเดิมนั้นได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่จากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้