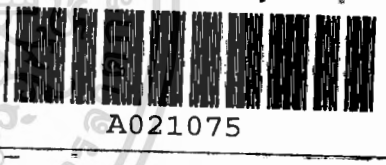


ปริญญานิพนธ์  
เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ  
AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR



นายชาญชัย สักคิฤทธิธรม  
นายประเสริฐ เคน์พันธ์  
นายสุรศักดิ์ บุญช่วยรอด



เลขหมู่ .....  
เลขทะเบียน 1307  
วัน เดือน ปี -3 พ.ค. 2538

021075

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรครุศาสตรบัณฑิต  
สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม  
ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม  
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง  
ปีการศึกษา 2537

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า



สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง  
ใบรับรองปริญญาโท

หัวข้อปริญญาโท เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR

- ชื่อนักศึกษา 1. นายชาญชัย สักดิ์ฤทธิธรม รหัสประจำตัว 36031111  
2. นายประเสริฐ เคนพันค้อ รหัสประจำตัว 36031123  
3. นายสุรศักดิ์ บุญช่วยรอด รหัสประจำตัว 36031141

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชา วิศวกรรมโทรคมนาคม

อาจารย์ผู้ควบคุมปริญญาโท

1. อาจารย์วิสุทธิ์ อธิพรธรรม  
2. อาจารย์กิติพงศ์ มะโน  
3. อาจารย์พีระวุฒิ สุวรรณจันทร์

คณะกรรมการสอบปริญญาโท	ลายมือชื่อ
1. อาจารย์วิสุทธิ์ อธิพรธรรม	
2. อาจารย์กิติพงศ์ มะโน	
3. อาจารย์พีระวุฒิ สุวรรณจันทร์	
4. อาจารย์สมชาย ห่มนัยญาติ	
5. อาจารย์ปิยะ จิตธรรมมาภิรมย์	

วัน/เดือน/ปี ที่สอบ 22 เมษายน 2538 เวลา 10.30 น. ถึงเวลา 12.00 น.

สถานที่สอบ ห้อง ค.301 คณะวิศวกรรมศาสตร์

ลงนาม.....

( ผศ.ดร.ธีระพงศ์ (เทพสถิต) น. อัญชยา )

หัวหน้าภาควิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม

วันที่ 30 เดือน สิงหาคม พ.ศ. 2538

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# ปริญญานิพนธ์

เรื่อง เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR

## ผู้จัดทำ

1. นายชาญชัย ศักดิ์ฤทธิธรม
2. นายประเสริฐ เคนพันค้อ
3. นายสุรศักดิ์ บุญช่วยรอด

## อาจารย์ที่ปรึกษา

ลงนาม.....  
( อาจารย์วิสุทธิ อธิพรธรรม )

ลงนาม.....  
( อาจารย์กิตติพงศ์ มะโน )

ลงนาม.....  
( อาจารย์พีระวุฒิ สุวรรณจันทร์ )

## หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

ลงนาม.....  
( ผศ.ดร.ธีระพล เทพหัสดิน ณ อยุธยา )

# ปริญญานิพนธ์

เรื่อง เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR

## จุดประสงค์

1. เพื่อศึกษาการทำงานของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์
2. เพื่อออกแบบเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ
3. เพื่อสร้างเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ
4. เพื่อแสดงการตรวจสอบโทรศัพท์ที่ได้โดยอัตโนมัติ
5. เพื่อสามารถนำเอาเครื่องตรวจสอบไปใช้ตรวจสอบโทรศัพท์

## ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. สามารถอธิบายการทำงานของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติได้
2. สามารถออกแบบเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติได้
3. สามารถสร้างเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติได้
4. สามารถนำเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติไปตรวจสอบโทรศัพท์ได้
5. สามารถตรวจสอบโทรศัพท์ได้อย่างอัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

นายชาญชัย ศักดิ์ฤทธิธรม

นายประเสริฐ เคนพันค้อ

นายสุรศักดิ์ บุญช่วยรอด

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์วิสุทธิ์ อธิพรธรรม

อาจารย์กิติพงศ์ มะโน

อาจารย์พีระวุฒิ สุวรรณจันทร์

ปีการศึกษา 2537

### บทคัดย่อ

เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ได้ถูกประดิษฐ์ขึ้นมาสำหรับการตรวจสอบโทรศัพท์ 2 แบบด้วยกัน ได้แก่ โทรศัพท์แบบธรรมดา (แบบหมุน, แบบกดปุ่ม) และโทรศัพท์แบบไร้สาย เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัตินี้สามารถตรวจสอบคู่สาย, ตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง, ตรวจสอบฮุกสวิทช์, ตรวจสอบสัญญาณไคอัลโทน, ตรวจสอบระบบเสียง, ตรวจสอบเลขหมาย และตรวจสอบความถี่ได้ โดยที่ไม่ใครคอนโทรลเลอร์จะเป็นตัวควบคุม และสั่งให้ทำการตรวจสอบในส่วนต่าง ๆ ได้อย่างอัตโนมัติ หรือจะเลือกตรวจสอบในแต่ละส่วนก็ได้ ซึ่งเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ จะแสดงผลการตรวจสอบทางจอ LCD และ LED แสดงผล 7 ส่วน

# AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR

MR.CHANCHAI SAKRITTIRON  
 MR.PRACERT KENPHUNKOR  
 MR.SURASAK BOONCHUAYROAD

## ADVISOR

MR.WISUT ATIPORNTUM  
 MR.KITIPONG MANO  
 MR.PEERAWUT SUWANJAN

1994

## ABSTRACT

Automatic telephone inspector is invented for using inspect 2 type of telephone : pulse telephone, tone telephone and cordless telephone. It can be inspect line exchange, ringing signal, hook switch, dial tone signal, sound system, dial number and frequency. Micro controller will be control and command to automatic inspect in all parts or any parts mode. It operate that connect line pair of telephone and input its together, The results of inspection are displayed by LCD and seven segment

## กิตติกรรมประกาศ

ปริญญานิพนธ์ ฉบับนี้สามารถสำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดี ก็เป็นเพราะความกรุณาของท่าน อาจารย์ประจำภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรมทุกท่าน โดยเฉพาะท่านอาจารย์วิสุทธิ์ อธิพรธรรม, ท่าน อาจารย์กิติพงศ์ มะโน, ท่านอาจารย์พีระวุฒิ สุวรรณจันทร์, ที่คอยให้คำปรึกษา และช่วยเหลือ ทั้งทางด้านเทคนิคตลอดจนเครื่องมือ และอุปกรณ์ต่าง ๆ ทางผู้จัดทำขอขอบคุณเป็นอย่างสูง

นอกจากนี้ ยังมีเพื่อนๆ ครุ.วศ.รุ่นที่ 15 ที่คอยให้กำลังใจ และให้คำแนะนำ ตลอดจนได้ ช่วยกันแก้ปัญหาต่างๆ จนทำให้ปริญญานิพนธ์สำเร็จลงได้ ผู้จัดทำขอขอบคุณในน้ำใจของเพื่อนๆ ทุกคน



## สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	II
กิตติกรรมประกาศ	III
สารบัญ	IV
สารบัญรูปภาพ	VII
สารบัญตาราง	IX
บทที่ 1 บทนำ	1
บทที่ 2 ทฤษฎี และหลักการของโทรศัพท์	2
2.1 บทนำ	2
2.1.1 หน้าที่หลักของโทรศัพท์	2
2.1.2 กลไกการเชื่อมต่อวงจรโทรศัพท์	3
2.1.3 การสนทนา	4
2.1.4 ระบบการส่งสัญญาณในสายส่ง	5
2.1.5 สัญญาณเสียงพูด	5
2.1.6 สัญญาณรบกวน	7
2.1.7 การมัลติเพล็กซ์สัญญาณ	8
2.1.8 สัญญาณต่าง ๆ ในระบบชุมสายโทรศัพท์	9
2.1.9 สัญญาณสมาชิก	9
2.1.10 ระบบการต่อของเครื่องชุมสายโทรศัพท์	10
2.1.11 ลักษณะของสัญญาณโทรศัพท์	12
2.2 ระบบโทรศัพท์	15
2.2.1 ระบบการทำงานของโทรศัพท์	15
2.2.2 ระบบโทรศัพท์แบบหมุนหมายเลข (Rotating-Type)	16
2.2.3 ระบบโทรศัพท์แบบส่งสัญญาณความถี่คู่	18
2.2.4 ข้อเปรียบเทียบระหว่างระบบโทรศัพท์แบบหมุนกับระบบ DTMF	19
2.2.5 วงจรของระบบที่ใช้การสื่อสารสัญญาณแบบพัลส์	19

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

	หน้า
2.3 โทรศัพท์ไร้สาย	24
2.3.1 การทำงานของโทรศัพท์ไร้สาย	24
2.3.2 สัญญาณเรียกเข้า	27
2.3.3 สัญญาณโทรออก	29
2.3.4 เครื่องมือทดสอบโทรศัพท์ไร้สาย	30
2.4 การตรวจสอบโทรศัพท์ไร้สาย	31
2.4.1 การทดสอบการทำงานของโทรศัพท์ไร้สาย	32
2.4.2 ทดสอบสัญญาณกระดิ่ง	32
2.4.3 ทดสอบสัญญาณไคอัล-โทน	34
2.4.4 ทดสอบไคอัลเลขหมาย	35
2.4.5 ทดสอบวงจรเสียง	35
2.5 การแก้ไขอาการเสียต่าง ๆ	36
2.5.1 สัญญาณกระดิ่งที่ส่วนมือถือไม่ดัง	37
2.5.2 ไม่มีสัญญาณไคอัล-โทน	40
2.5.3 สัญญาณเลขหมายผิดพลาด	41
2.5.4 เสียงไม่มีคุณภาพ	43
<b>บทที่ 3 การออกแบบเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ</b>	<b>45</b>
3.1 การออกแบบวงจร	45
3.1.1 การออกแบบวงจรควบคุม (Micro controller MCS-51)	46
3.1.2 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง (Phone In Check)	50
3.1.3 วงจรตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์ (Line Exchang Check)	50
3.1.4 วงจรตรวจสอบชุกสวิทช์ (Hook Switch Check)	51
3.1.5 วงจรกำเนิดสัญญาณไคอัลโทน (Dial Tone Generator)	52
3.1.6 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง และระบบเสียง (Ringing And Sound System)	53
3.1.7 วงจรตรวจสอบเลขหมาย (Telephone DTMF Check)	54
3.1.8 วงจรตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์แบบพัลส์ (Telephone Pulse Check)	55
3.1.9 วงจรตรวจสอบความถี่ ( Frequency Check )	57
3.1.10 วงจรควบคุมแหล่งจ่าย (Control Supply)	58
3.1.11 วงจรควบคุมรีเลย์ (Control Relay)	59

	หน้า
3.1.12 วงจรจ่ายไฟ (Power Supply)	61
3.1.13 วงจรสวิตช์ควบคุม (Switch Control)	62
3.1.14 วงจรเสียง (Sound)	62
3.2 การออกแบบลายวงจร และการลงอุปกรณ์บนลายวงจร	63
3.3 การลงอุปกรณ์ในกล่อง	67
<b>บทที่ 4 การทดลอง และผลการทดลอง</b>	<b>68</b>
4.1 การทดลองกับโทรศัพท์ธรรมดา รุ่น 5140	68
4.2 การทดลองกับโทรศัพท์ชนิดไร้สายรุ่น KX - T3911BH	69
4.3 การทดลองกับชุมสายโทรศัพท์	70
4.4 ผลการทดลอง	70
<b>บทที่ 5 บทวิจารณ์สรุป และแนวทางการพัฒนา</b>	<b>72</b>
5.1 บทสรุป	72
5.2 ปัญหา และการแก้ไขจากการทดลอง	72
5.3 ข้อเสนอแนะ และแนวทางการพัฒนา	72
<b>บรรณานุกรม</b>	<b>74</b>
<b>ภาคผนวก</b>	<b>75</b>
ภาคผนวก ก. คู่มือการใช้งานเครื่องตรวจสอบ โทรศัพท์อัตโนมัติ	75
ภาคผนวก ข. โฟลว์ชาร์ตในส่วนของโปรแกรมควบคุม	83
ภาคผนวก ค. โปรแกรมควบคุม	98
ภาคผนวก ง. วงจรรวม และเอกสารประกอบอุปกรณ์	179

## สารบัญรูปรภาพ

รูปรภาพ	หน้า
รูปที่ 2.1 วงจรภายในเครื่องโทรศัพท์และการเชื่อมต่อกับขุมสายท้องถิ่น	3
รูปที่ 2.2 แถบความถี่(พลังงาน)ของเสียงพูด	6
รูปที่ 2.3 สัญญาณต่างๆ ที่อยู่ในและนอกความถี่เสียง	7
รูปที่ 2.4 วงจรอย่างง่ายในการอธิบายกำลังของสัญญาณ	7
รูปที่ 2.5 สัญญาณเสียงที่มีอคูเลทกับคลื่นพาห้	8
รูปที่ 2.6 สัญญาณหมุน	9
รูปที่ 2.7 สัญญาณไม่ว่าง	9
รูปที่ 2.8 สัญญาณเรียกกลับ	10
รูปที่ 2.9 สัญญาณกริ่งเรียก	10
รูปที่ 2.10 ความถี่และการจัดปุ่ม	12
รูปที่ 2.11 ลักษณะทางไฟฟ้าปรากฏที่คู่สาย ในขณะที่ทำการเรียก	13
รูปที่ 2.12 ลักษณะของสัญญาณเมื่อผู้เรียกเรียกเข้ามา	14
รูปที่ 2.14 บล็อกไดอะแกรมของโทรศัพท์	15
รูปที่ 2.15 แสดงระบบโทรศัพท์แบบหมุนหมายเลข	17
รูปที่ 2.16 แป้นกดหมายเลขและค่าความถี่ในแนวนอนและแนวตั้งของหมายเลขนั้นๆ	18
รูปที่ 2.17 วงจรหมุนหมายเลขต่อแบบขนานกับวงจรไฮบริด	19
รูปที่ 2.18 วงจรไฮบริด	20
รูปที่ 2.19 วงจรหมุนหมายเลขต่อแบบอนุกรมกับวงจรไฮบริด	21
รูปที่ 2.20 บล็อกไดอะแกรมของไอซีที่ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณพัลส์	21
รูปที่ 2.21 วงจรสมบูรณ้ของระบบที่ใช้ในการส่งสัญญาณพัลส์	22
รูปที่ 2.22 ไดอะแกรมเวลาของสัญญาณต่างๆ ที่เกิดขึ้นในการส่งสัญญาณพัลส์จากรูปที่ 2.21	23
รูปที่ 2.23 ลักษณะของโครงข่ายโทรศัพท์ไร้สาย	25
รูปที่ 2.24 บล็อกไดอะแกรมของโทรศัพท์ไร้สาย	28
รูปที่ 2.25 รูปรตารางโฟลว์ชาร์ตขั้นตอนสอบสัญญาณกระดิ่ง	33
รูปที่ 2.26 ตารางการตรวจเช็คการเข้ารหัสเลขหมาย	34
รูปที่ 2.27 ตารางลำดับขั้นการตรวจเช็ควงจรเสียง	36
รูปที่ 2.28 การจัดตำแหน่งเลขหมาย	41

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 3.1 การเลือกหน่วยความจำ EPROM	46
รูปที่ 3.2 การต่อหน่วยความจำภายนอกโดยการใช้ไอซี 74LS373	47
รูปที่ 3.3 การเลือกลักษณะของ EPROM เป็นคาต้ามะโมรี และโปรแกรมเมโมรี	47
รูปที่ 3.4 การเลือกตำแหน่งของแอดเดรสเริ่มต้น	48
รูปที่ 3.5 การเชื่อมต่อคีย์บอร์ด	48
รูปที่ 3.6 การจัดการของการเชื่อมต่อ LCD เข้ากับบอร์ด PC - SB31	49
รูปที่ 3.7 การเชื่อมต่อบอร์ดกับวงจรต่างๆ	49
รูปที่ 3.8 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง	50
รูปที่ 3.9 วงจรตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์	51
รูปที่ 3.10 วงจรตรวจสอบสวิตช์	52
รูปที่ 3.11 วงจรกำเนิดสัญญาณไคอัลโทน	52
รูปที่ 3.12 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง และระบบเสียง	54
รูปที่ 3.13 วงจรตรวจสอบเลขหมายโทรศัพท์	55
รูปที่ 3.14 สัญญาณพัลส์ที่เกิดจากการหมุนหมายเลข 3	55
รูปที่ 3.15 วงจรตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์แบบพัลส์	56
รูปที่ 3.16 วงจรตรวจสอบความถี่	57
รูปที่ 3.17 วงจรควบคุมแหล่งจ่าย	58
รูปที่ 3.18 วงจรควบคุมรีเลย์	59
รูปที่ 3.19 วงจรจ่ายไฟ	61
รูปที่ 3.20 วงจรควบคุมสวิตช์	62
รูปที่ 3.21 วงจรเสียง	63
รูปที่ 3.22 การลงอุปกรณ์ในกล่อง	67
รูปที่ 3.23 การลงอุปกรณ์ในกล่องอย่างสมบูรณ์	67
รูปที่ 4.1 การต่อโทรศัพท์รุ่น 5140 เข้ากับเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ	68
รูปที่ 4.2 การต่อเครื่องตรวจสอบอัตโนมัติกับโทรศัพท์ไร้สายรุ่น KX - T3911BH	69
รูปที่ 4.3 การต่อเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติกับชุมสายโทรศัพท์	70

## สารบัญตาราง

ตาราง	หน้า
ตารางที่ 2.1 แสดงความถี่มอดูเลตกันเมื่อคหมายเลข	4
ตารางที่ 2.2 ความถี่อาร์เอฟของโทรศัพท์ไร้สาย	26
ตารางที่ 2.3 ค่าความถี่ประจำหลักตัวเลขแต่ละหลัก	42



# บทที่ 1

## บทนำ

ปัจจุบันนี้ เป็นที่ยอมรับกันว่า ระบบโทรคมนาคมมีความสำคัญต่อการพัฒนาประเทศ เป็นอย่างยิ่ง ทั้งในทางด้านเศรษฐกิจและสังคม ระบบโทรคมนาคมที่ดีจะช่วยให้มีการกระจาย อุตสาหกรรมไปสู่ภูมิภาคมากขึ้น ในขณะที่เดียวกันระบบโทรคมนาคมจะช่วยให้ภูมิภาครับข่าวสาร ทันต่อเหตุการณ์ อันจะช่วยให้คุณภาพชีวิตของประชาชนทั้งประเทศอยู่ในระดับที่ทัดเทียมกันด้วย ระบบโทรศัพท์ที่จัดได้ว่าเป็นระบบสื่อสารที่มีความสำคัญมากที่สุด โทรศัทพ์จึงมีจำนวนเพิ่มขึ้น อย่างรวดเร็ว และมีแนวโน้มว่าจะมีจำนวนเพิ่มมากขึ้นเรื่อยๆ โดยเฉพาะภายในวงการธุรกิจและ สำนักงานนั้น จะต้องใช้โทรศัพท์เป็นจำนวนมากในการติดต่อสื่อสาร และตอนนี้ตามบ้านเรือน ทั่วไปพูดได้ว่ามีโทรศัพท์กันแทบทุกบ้านแล้วก็ได้ เมื่อจำนวนโทรศัพท์มีมากขึ้นเรื่อยๆ อย่างนี้ ก็จะส่งผลทำให้โทรศัพท์เกิดการเสียหายเป็นปริมาณที่มากขึ้นเช่นกัน การติดต่อสื่อสารบางส่วนจึง ขาดการติดต่อ ทำให้ธุรกิจที่จำเป็นต้องใช้โทรศัพท์ในการติดต่อสื่อสารตลอดเวลานั้นเสียหาย ซึ่ง ส่งผลกระทบต่อระบบเศรษฐกิจและสังคม สาเหตุส่วนหนึ่งนั้นมาจากการตรวจสอบ โทรศัทพ์นั้น มีขั้นตอนที่ยุ่งยากมาก ผู้ที่จะทำการตรวจสอบโทรศัพท์ได้นั้นจะต้องใช้ความรู้ความ เข้าใจ และความเชี่ยวชาญเกี่ยวกับระบบการทำงานของโทรศัพท์เป็นอย่างดี และในปัจจุบันนี้ผู้ที่มี ความรู้และประสบการณ์ในการตรวจสอบโทรศัพท์นั้นมีจำนวนน้อย ดังนั้นจึงจำเป็นต้องอาศัย เครื่องมือตรวจสอบโทรศัพท์แบบอัตโนมัติเข้าช่วยในการตรวจสอบ ซึ่งเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์ แบบอัตโนมัติ จะมีฟังก์ชันการทำงานต่างๆที่เกี่ยวข้องกับการตรวจสอบโทรศัพท์โดยตรง ทำให้ การตรวจสอบเป็นไปอย่างสะดวกรวดเร็ว และมีประสิทธิภาพในการตรวจสอบสูง

เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัตินี้ สามารถตรวจสอบโทรศัพท์ได้หลายประเภทด้วย กัน คือแบบหมุน, แบบกดปุ่ม และแบบไร้สาย เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ มีขั้นตอนใน การตรวจสอบที่ไม่ซับซ้อน ผู้ที่มีความเข้าใจระบบโทรศัพท์ในขั้นพื้นฐานก็สามารถที่จะใช้เครื่อง ตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติเพื่อตรวจสอบโทรศัพท์ได้ ส่งผลทำให้บุคลากรที่สามารถตรวจสอบ โทรศัทพ์นั้นมีจำนวนเพิ่มขึ้น เมื่อเราสามารถตรวจสอบโทรศัพท์ได้อย่างรวดเร็ว ทำให้ผลกระทบ ที่มีต่อระบบเศรษฐกิจและสังคมนั้นลดลงตามไปด้วย

## บทที่ 2

### ทฤษฎีและหลักการ

#### 2.1 บทนำ

ปัจจุบันนี้การสื่อสารได้เข้ามามีบทบาทเป็นอย่างมากในชีวิตประจำวัน เรียกได้ว่าจะต้องมีการติดต่อสื่อสารกันตลอดเวลาที่ทำได้ และระบบโทรศัพท์ก็จัดว่าเป็นระบบสื่อสารที่ใกล้ตัวเรามากทีเดียว เชื่อว่าทุกคนต้องเคยใช้โทรศัพท์ในการติดต่อสื่อสารกันมาแล้ว คราวนี้จะมาดูกันว่าโทรศัพท์ที่ใช้กันอยู่ทุกวันนี้ ต้องมีขั้นตอนอย่างไรกันบ้าง ถึงทำให้เราสามารถพูดคุยกันได้

โทรศัพท์ที่เคยเห็นทั่วไปก็มีอยู่ 2 แบบคือ แบบกดปุ่ม และแบบหมุน แต่หน้าที่ของทั้ง 2 ระบบก็จะเหมือนกัน ต่างกันก็ตรงที่แบบกดปุ่มจะส่งสัญญาณออกไปเป็นความถี่ที่แตกต่างกัน ส่วนแบบหมุนจะส่งสัญญาณเป็นจำนวนพัลส์

##### 2.1.1 หน้าที่หลักของโทรศัพท์

เครื่องโทรศัพท์จะรับรู้ว่ามีผู้ต้องการใช้โทรศัพท์ เมื่อมีการยกหูโทรศัพท์ขึ้น

เครื่องโทรศัพท์จะส่งสัญญาณที่ เรียกว่า สัญญาณหมุน (Dial Tone) บอกว่าพร้อมที่จะให้ทำการกดหรือหมุนหมายเลขที่จะติดต่อได้ ซึ่งก็คือ เสียงที่ได้ยินเมื่อเวลายกหู เป็นสัญญาณเสียงที่มีความถี่ 350 เฮิรตซ์ กับ 440 เฮิรตซ์ มอดูเลตรวมกัน

เครื่องโทรศัพท์จะทำหน้าที่ส่งรหัสหมายเลขที่ผู้เรียกต้องการจะติดต่อด้วย ไปยังชุมสายที่ควบคุม

เครื่องโทรศัพท์จะส่งสัญญาณบอกผู้เรียกว่า หมายเลขที่ต้องการติดต่อดังหรือไม่ว่างก็จะส่ง สัญญาณกลับ (Ring Back) ซึ่งมีความถี่ 440 เฮิรตซ์ กับ 480 เฮิรตซ์ มอดูเลตกันมาโดยจะดัง 2 วินาที แล้วเงียบ 4 วินาที สลับกันไป แต่ถ้าหมายเลขที่ต้องการจะเรียกไม่ว่างก็จะส่งสัญญาณความถี่ 480 เฮิรตซ์ กับ 620 เฮิรตซ์ มอดูเลตกันมา

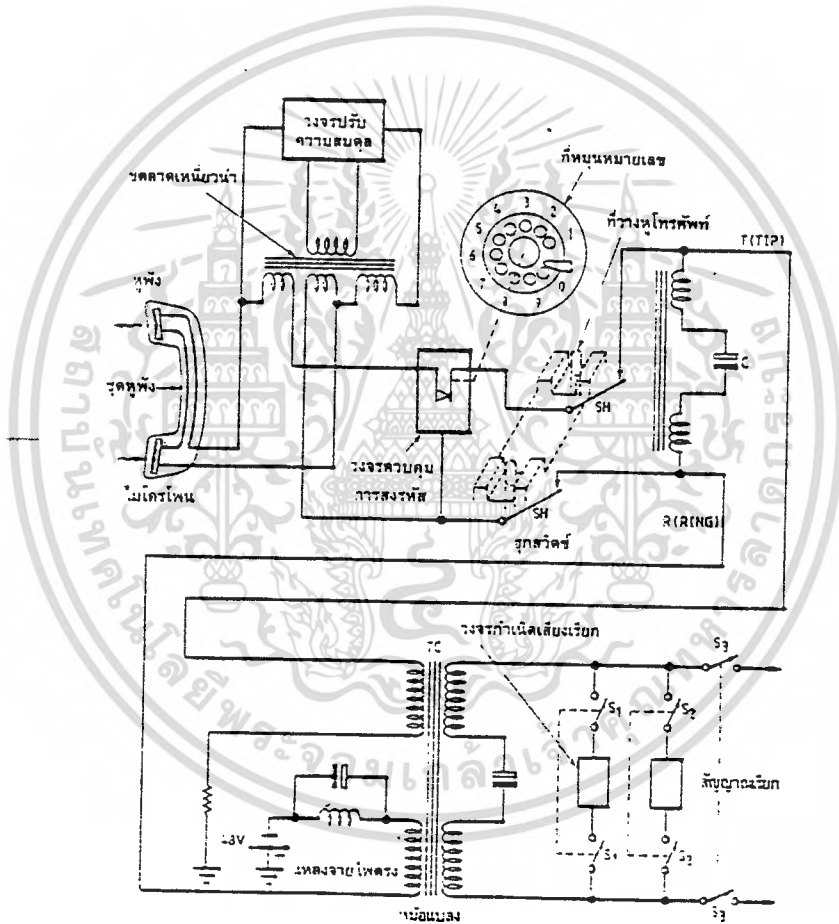
สามารถเปลี่ยนรูปพลังงานเสียงเป็นสัญญาณไฟฟ้า และเปลี่ยนจากสัญญาณไฟฟ้ากลับมาเป็นพลังงานเสียง

เครื่องโทรศัพท์จะปรับระดับแรงดันอย่างอัตโนมัติ ในกรณีที่เกิดการเปลี่ยนแปลงของแรงดันขึ้น

เครื่องโทรศัพท์จะส่งสัญญาณไปยังชุมสายเพื่อแจ้งให้ทราบว่สิ้นสุดการใช้งานแล้ว และให้ชุมสายเลิกทำการติดต่อกับอีกฝ่ายหนึ่งได้

### 2.1.2 กลไกการเชื่อมต่อวงจรโทรศัพท์

จากที่กล่าวมาคือ หน้าที่ของเครื่องโทรศัพท์ คราวนี้เราจะมาดูถึงวงจรพื้นฐานข้างในรวมทั้งการเชื่อมต่อกับชุมสายเบื้องต้น จากรูปที่ 2.1 จะเห็นได้ว่าโทรศัพท์จะเชื่อมต่อกับชุมสายด้วยสาย 2 เส้นคือ T (Tip) และ R (Ring) เมื่อผู้ใช้ยกหูโทรศัพท์โดย ฮุกสวิทช์ (Hook Switch) ในส่วนที่เชื่อมต่อระหว่างหูฟัง กับสายโทรศัพท์ก็จะต้องมี หม้อแปลงอัตโนมัติ (Auto Transformer) ทำหน้าที่ปรับอิมพีแดนซ์ของหูฟังการรับส่งสัญญาณมีประสิทธิภาพที่สุด รวมไปถึงการทำให้ผู้พูดได้ยินเสียงที่ตัวเองพูดไป ในระดับที่เหมาะสม



รูปที่ 2.1 วงจรภายในเครื่องโทรศัพท์และการเชื่อมต่อกับชุมสายท้องถิ่น

เมื่อมีการติดต่อกันระหว่างเครื่องโทรศัพท์กับชุมสายแล้ว ก็จะมีสัญญาณถูกส่งไปยังอุปกรณ์สวิทช์ซึ่งเพื่อบอกให้รู้ว่าขณะนี้คู่สายนี้ไม่ว่างแล้ว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สำหรับการหมุนหมายเลขโทรศัพท์ก็คือ การส่งสัญญาณพัลส์ (Pulse Train) ตั้งแต่ 1 ถึง 10 พัลส์ เช่นถ้ามีการส่งสัญญาณพัลส์ 1 พัลส์ ก็หมายถึงการหมุนหมายเลขศูนย์ ส่ง 2 พัลส์ ก็หมายถึงเลขหนึ่ง ดังนั้นเราถ้าหมุนเลข 9 ก็จะมีการพัลส์จำนวน 10 พัลส์นั่นเอง และความเร็วในการส่งก็คือ 10 พัลส์ต่อวินาที

สำหรับโทรศัพท์ที่ใช้การกดปุ่มนั้น ก็จะเป็นการส่งสัญญาณที่มีค่าของความถี่ที่แตกต่างกันออกไป สำหรับแต่ละหมายเลขที่มีอยู่ 10 ตัว ความถี่ที่ส่งออกไปเป็นความถี่ที่อยู่ในย่านความถี่เสียง เพียงแต่ว่าในการกดครั้งหนึ่งจะมีสัญญาณเสียงที่มอดูเลตแล้วส่งออกไป 2 ความถี่ ดังตาราง

ความถี่ (Hz)	รหัสหรือหมายเลข			
697	1	2	3	
770	4	5	6	
852	7	8	9	
941	*	0	#	
	1209	1336	1477	ความถี่ (Hz)

ตารางที่ 2.1 ความถี่ที่มอดูเลตกันเมื่อกดหมายเลข

ทางชุมสายเมื่อได้รับข้อมูลจากผู้เรียกแล้วก็จะแปลงสัญญาณที่ได้รับมาส่งให้อุปกรณ์สวิตซ์ทำงาน เพื่อทำการต่อสายให้กับผู้เรียก ถ้าปลายสายที่ต้องการติดต่อดู้อยู่ไม่ว่าง ชุมสายก็จะส่ง สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone) ไปยังผู้เรียกเพื่อแจ้งให้ทราบว่าไม่สามารถต่อวงจรให้ได้ แต่ถ้าปลายสายว่างชุมสายก็จะส่ง สัญญาณเรียก (Ringing Signal) ไปยังปลายสายและ ส่งสัญญาณเรียกกลับ (Ringing Tone) ไปยังผู้เรียกเพื่อแจ้งให้ทราบว่าสามารถต่อวงจรให้ได้ตามต้องการแล้ว

### 2.1.3 การสนทนา

เมื่อปลายสายหรือผู้ถูกเรียกยกหูโทรศัพท์ขึ้น การทำงานในส่วนวงจรควบคุมของชุมสายโทรศัพท์ก็จะหยุดเพื่อที่จะรอทำงานให้กับผู้อื่นที่เรียกเข้ามาต่อไป แต่หน้าที่ของชุมสายสำหรับตอนนี้ก็คือ การทำงานของมิเตอร์สำหรับเรียกเก็บค่าบริการในภายหลัง

ในระหว่างที่ทำการสนทนาอยู่ เครื่องโทรศัพท์ก็จะทำงาน 2 โหมดไปพร้อมๆ กันคือ แปลงจากสัญญาณไฟฟ้าให้เป็นสัญญาณเสียง (Acoustic Energy) ซึ่งจะเรียกว่า โหมดรับสัญญาณ

(Receiver Mode) และในทางกลับกัน โหมดที่ทำหน้าที่แปลงจากสัญญาณเสียงเป็นสัญญาณไฟฟ้า จะเรียกว่า โหมดส่งสัญญาณ (Transmitter Mode) ในโหมดนี้เองที่มีเรื่องของการป้อนกลับของสัญญาณเข้ามาเกี่ยวข้อง นั่นก็คือ การที่ผู้พูดสามารถได้ยินเสียงของตนเองจากหูฟังด้วย เรียกเสียงนี้ว่า Side Tone ซึ่งจำเป็นอย่างมากที่จะต้องป้อนกลับมา เพราะไม่เช่นนั้นจะไม่สามารถรู้ได้เลยว่า ควรพูดให้มีเสียงดังให้อยู่ในระดับใดจึงจะพอเหมาะ ที่คู่สนทนาจะได้ยินเสียงพูดของผู้เรียกได้อย่างชัดเจน

เมื่อสิ้นสุดการสนทนาทั้ง 2 ฝ่าย วางหูโทรศัพท์ลง สัญญาณจากฮุกสวิทช์ก็จะบอกให้หุ้มสายทำการเปิดวงจรที่ทำการติดต่อยุ่อก อุปกรณ์ต่างๆ ก็จะว่างและพร้อมสำหรับการตัดต่อกครั้งต่อไป

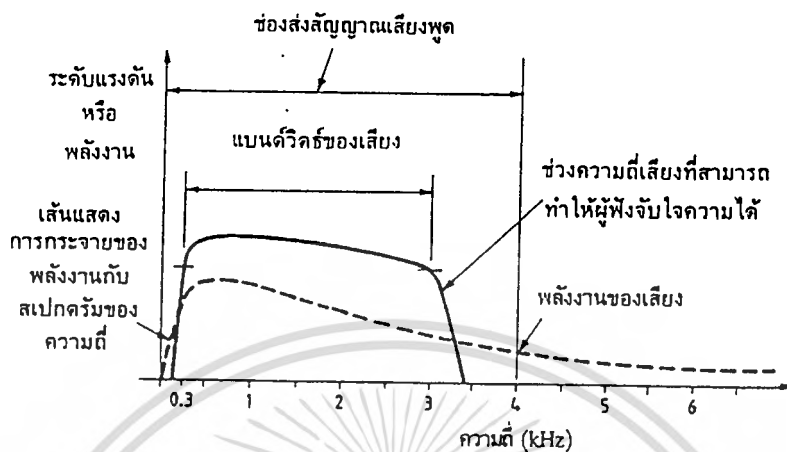
#### 2.1.4 ระบบการส่งสัญญาณในสายส่ง

ตอนนี้มาดูกันว่าในสายส่งโทรศัพท์นั้นมีสัญญาณอะไรบ้างที่เข้ามาเกี่ยวข้อง จนทำให้เราสามารถพูดคุยกันในระยะทางไกลๆ ได้ สัญญาณที่จะปรากฏในสายส่งจะสามารถแยกได้เป็น 2 ชนิดใหญ่ได้ก็คือ สัญญาณเสียงที่พูดคุยกันและอีกสัญญาณก็คือ สัญญาณที่ใช้ในการควบคุมระบบสวิทช์ ซึ่งใช้ในการเชื่อมต่อวงจรระหว่างผู้เรียกกับผู้ถูกเรียกนั่นเอง รวมทั้งสัญญาณเรียกกลับ สัญญาณบอกไม่ว่าง ตัวสัญญาณควบคุมที่ว่านี้ก็อาจจะเป็นได้ทั้งสัญญาณอนาล็อก หรือจะเป็นสัญญาณดิจิทัลก็ได้ โทรศัพท์แบบหมุนกับแบบกดปุ่มมีหลักการส่งรหัสหมายเลขโทรศัพท์คนละแบบกัน ดังนั้นในการส่งสัญญาณออกไปในสายส่งบางครั้งอาจจะมีการส่งทั้งสัญญาณดิจิทัล และสัญญาณอนาล็อกไปพร้อมๆ กันก็ได้

#### 2.1.5 สัญญาณเสียงพูด

สัญญาณเสียงพูดจัดเป็นสัญญาณอนาล็อก จากรูปที่ 2.2 จะเห็นได้ว่าเสียงพูดมี แบนด์วิดท์ตั้งแต่ 100 เฮิรตซ์ไปจนถึง 6 กิโลเฮิรตซ์ แต่จริงๆ แล้วเสียงพูดที่ทำให้คนเรานั้นสามารถฟังแล้วจับใจความได้ จะอยู่ในช่วง 200-4,000 เฮิรตซ์ เท่านั้น วงจรกรองความถี่ จึงได้ถูกนำมาใช้เพื่อป้องกันสัญญาณที่ไม่ต้องการเข้ามาภายในระบบ โดยจะยอมให้สัญญาณที่มีความถี่ตั้งแต่ 0 - 400 เฮิรตซ์ สามารถผ่านเข้าไปในระบบได้ และความถี่ย่านนี้ก็มีชื่อเรียกว่า ช่องสัญญาณเสียงพูด แต่อย่างไรก็ตาม แบนด์วิดท์ของเสียงพูดในการส่งจริงจะอยู่ช่วง 300-3,000 เฮิรตซ์ เท่านั้น ไม่ได้มีการใช้ช่องสัญญาณในการส่งเต็มย่านความถี่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.2 แถบความถี่(พลังงาน)ของเสียงพูด

จากรูปที่ 2.3 จะเห็นว่าช่วงความถี่ 300 - 3,000 เฮิรตซ์ ประกอบไปด้วยสัญญาณต่างๆ หลายสัญญาณ ไม่ว่าจะเป็นสัญญาณหมุน หรือสัญญาณควบคุมต่างๆ ก็จะถูกส่งไปในช่วงความถี่นี้ทั้งสิ้น

เมื่อก้าวถึงระดับความดังของเสียงที่ได้ยิน นั่นก็คือ ขนาดแอมพลิจูดของสัญญาณ ซึ่งสามารถอธิบายให้เห็นภาพพจน์ได้ดียิ่งขึ้น โดยอาศัยสมการทางคณิตศาสตร์ โดยอธิบายในรูปของพลังงานที่ปรากฏที่โหลด ดังรูปที่ 2.4 เช่น สายโทรศัพท์คู่หนึ่งที่มีอิมพีแดนซ์ 600 โอห์ม พลังงานที่ปรากฏที่โหลดก็คือ

$$P_{\text{load}} = e_s^2 / 600$$

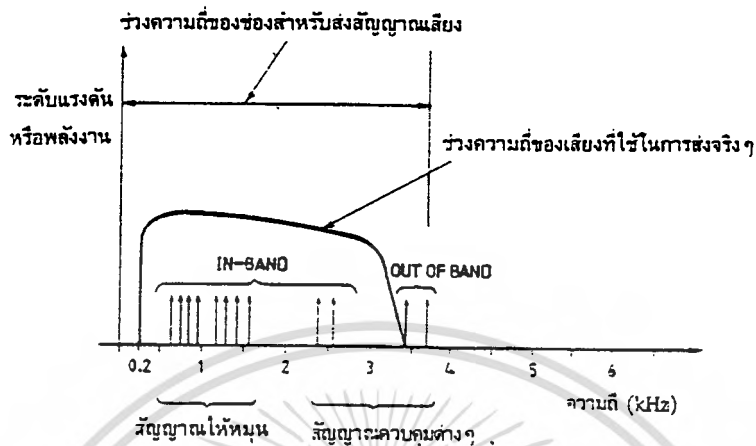
โดย  $P_{\text{load}}$  คือ กำลังที่ตกคร่อมโหลด (วัตต์)

$e_s$  คือ ระดับแรงดันของสัญญาณที่ส่งไป (วัตต์)

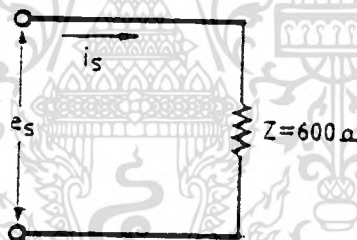
แต่ในระบบโทรศัพท์และวงจรอิเล็กทรอนิกส์ที่เกี่ยวข้องกับเสียงมักจะใช้การเปรียบเทียบกับกำลังขนาด 1 มิลลิวัตต์อยู่เสมอ โดยอยู่ในรูปของเดซิเบลซึ่งมีสมการดังนี้

$$\text{dB} = 10 \log_{10} (P_1/P_2)$$

แต่เนื่องจากมักจะใช้ค่า 1 มิลลิวัตต์เป็นค่าที่ใช้ในการเปรียบเทียบ (ค่า  $P_2 = 1$  มิลลิวัตต์ในสมการนั่นเอง) ก็จะใช้สัญลักษณ์เป็น  $\text{dB}_m$  แทน ซึ่งความหมายก็คือ การเปรียบเทียบกำลังที่จุดใดๆ กับกำลังขนาด 1 มิลลิวัตต์นั่นเอง



รูปที่ 2.3 สัญญาณต่างๆ ที่อยู่ภายในและนอกความถี่เสียง



รูปที่ 2.4 วงจรอย่างง่ายในการอธิบายกำลังของสัญญาณ

ในระบบโทรศัพท์ที่ใช้กันจริง ๆ จะมีการกำหนดจุดๆ หนึ่งในสายส่งให้มีค่า  $\text{dB}_m = 0$  ซึ่งเรียกจุดนี้ว่า Zero Level Transmission Point (Zero LTP) ซึ่งประโยชน์ที่จะได้รับจากการกำหนดจุดนี้ขึ้นมาก็คือ สามารถทำให้เราทราบได้ว่าที่ระยะต่างๆ ที่ห่างจากจุด Zero LTP มีค่ากำลังของสัญญาณที่  $\text{dB}_m$  เมื่อทราบเพียงค่าแรงดันจากการวัดที่ระยะนั้น ๆ

### 2.1.6 สัญญาณรบกวน

ในระบบใดของวงจรอิเล็กทรอนิกส์ย่อมจะต้องมีสัญญาณรบกวนเข้ามาเกี่ยวข้องกับตัวเสมอ อาจจะทำให้เกิดความผิดพลาดของสัญญาณเสียงพูดได้ และสิ่งที่ทำให้เกิดสัญญาณรบกวนนั้นก็

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เป็นสิ่งแวดล้อมรอบข้างนี้เอง เช่นความร้อนจากสวิตช์, อุปกรณ์ไทรสเตอร์, สายไฟฟ้ากำลังสูงที่อยู่ใกล้กันกับสายส่งสัญญาณ, หรือแม้แต่ข้อต่อของสายที่บกพร่อง สิ่งเหล่านี้ล้วนแต่มีผลทำให้ประสิทธิภาพของสัญญาณโทรศัพท์ด้อยลงทั้งสิ้น นอกจากนี้ยังมีสัญญาณรบกวนอีกชนิดหนึ่งคือเสียงสะท้อนในสายโทรศัพท์ สาเหตุของการที่ทำให้เกิดเสียงสะท้อนก็คือ เกิดการไม่สมดุลกัน (Mismatching) ระหว่างอิมพีแดนซ์ของสายส่งกับอุปกรณ์ทางด้านเอาท์พุท โดยมากแล้วมักจะพบในการเชื่อมต่อกันระหว่างระบบโทรศัพท์ที่มี 2 สาย กับระบบที่มี 4 สาย และปัญหาเรื่องของเสียงสะท้อนจะมากยิ่งขึ้นถ้าหากระยะระหว่างจุดที่ทำให้เกิดเสียงสะท้อนไกลกันมากๆ แต่โดยปกติแล้วมักจะไม่รู้สึกรับรู้ถึงการสะท้อนกลับของเสียงจนถึงขั้นที่ทำให้เรารำคาญ

### 2.1.7 การมัลติเพล็กซ์สัญญาณ

ถ้าหากทำให้สายส่งสัญญาณ โทรศัพท์เส้นหนึ่งสามารถใช้ส่งสัญญาณจากหลายๆ เครื่องได้ภายในเส้นเดียวกันก็จะให้สะดวกและประหยัดในการเดินสาย ดังนั้นในระบบส่งสัญญาณที่เชื่อมต่อระหว่างพื้นที่บริการกับชุมสายท้องถิ่นนั้น จึงได้มีการนำวิธีการมัลติเพล็กซ์สัญญาณมาใช้ ซึ่งเป็นระบบที่เรียกว่า Frequency Division Multiplexing (FDM) ซึ่งระบบนี้จะทำให้สามารถส่งสัญญาณที่มีความถี่ต่างกันไปในสายส่งเดียวกันได้



รูปที่ 2.5 สัญญาณเสียงที่มอดูเลทกับคลื่นพาห้

ในรูปที่ 2.5 แสดงถึงหลักการของวิธีนี้ ดังที่ได้กล่าวมาแล้วข้างต้นว่าความถี่ของสัญญาณเสียงที่เหมาะสม ที่ใช้ในการส่งไปนั้นจะอยู่ในช่วงความถี่ 0-4 กิโลเฮิรตซ์ ถ้าหากต้องการจะส่งสัญญาณเสียงจากหลายๆ แหล่งไปพร้อมกัน จะต้องทำการมอดูเลทที่มีความถี่สูงกว่าสัญญาณเสียงมากสำหรับวิธีมอดูเลทความถี่พาห้ขนาด 8140 กิโลเฮิรตซ์ เข้าไปกับสัญญาณเสียง

### 2.1.8 สัญญาณต่าง ๆ ในระบบชุมสายโทรศัพท์

สัญญาณต่างๆ ในระบบชุมสายโทรศัพท์ที่ส่งมายังสมาชิกผู้ใช้ (Subscriber) เป็นการบอกสถานะการติดต่อของอุปกรณ์ส่วนต่างๆ ในระบบโทรศัพท์และแจ้งให้ผู้ใช้ทราบว่าควรทำอย่างไรเมื่อได้รับสัญญาณแต่ละชนิด ในส่วนนี้จะกล่าวถึงรายละเอียดของสัญญาณต่างๆ

### 2.1.9 สัญญาณสมาชิก

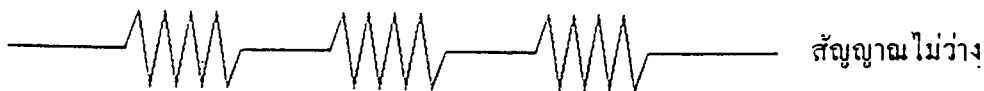
สัญญาณสมาชิกคือ สัญญาณที่เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งสถานะต่างๆ ในการติดต่อให้ผู้เรียกทราบว่า ควรทำอย่างไรเมื่อได้รับสัญญาณ สัญญาณสมาชิกประกอบด้วย

1. สัญญาณให้หมุน (DT: Dial Tone) สัญญาณให้หมุนได้นี้เป็นสัญญาณแบบคลื่นไซน์ มีความถี่ 400 เฮิรตซ์ส่งมาอย่างต่อเนื่อง และมีระดับขนาด 400 มิลลิโวลท์พีคทูพีค ดังรูปที่ 2.6



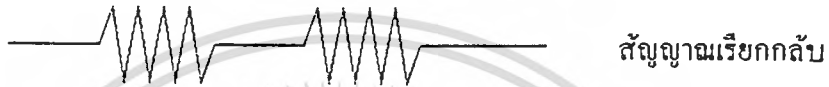
รูปที่ 2.8 สัญญาณหมุน

2. สัญญาณไม่ว่าง (BT: Busy Tone) เป็นสัญญาณเพื่อแสดงให้สมาชิกทราบว่าผู้รับสายไม่ว่าง หรือการต่อระหว่างชุมสาย (Trunk) ไม่ว่าง ผู้เรียกจึงควรวางหูโทรศัพท์สักระยะหนึ่ง แล้วจึงเริ่มทำการเรียกใหม่ สัญญาณไม่ว่างเป็นสัญญาณคลื่นไซน์ มีความถี่ 400 เฮิรตซ์ ส่งมาในคู่สายเป็นช่วงๆ โดยเป็นจังหวะดัง 0.5 วินาทีสลับกันไปและมี ขนาด 250-300 มิลลิโวลท์พีคทูพีค ดังรูปที่ 2.7



รูปที่ 2.7 สัญญาณไม่ว่าง

3. สัญญาณเรียกกลับ (RBT: Ring Back Tone) เป็นสัญญาณเพื่อแสดงว่าการต่อถูกขั้วขึ้นตอนตามความต้องการของผู้เรียกไปยังผู้รับ เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะสามารถดำเนินการติดต่อสำเร็จและส่งสัญญาณกริ่งให้กับผู้รับมาตอบรับการเรียก สัญญาณกริ่งเรียกเป็นสัญญาณคลื่นไซน์ที่มีความถี่ 20 เฮิรตซ์ ส่งมาเป็นช่วงๆ โดยมีจังหวะดัง 1 วินาทีและเงียบ 4 วินาที มีระดับขนาด 100 โวลท์พีคทูพีค ดังรูปที่ 2.8



รูปที่ 2.8 สัญญาณเรียกกลับ

4. สัญญาณกริ่งเรียก (RGT: Ringing Tone) เป็นสัญญาณเพื่อแสดงว่า การต่อถูกขั้วขึ้นตอนตามความต้องการของผู้เรียกไปยังผู้รับ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สามารถดำเนินการติดต่อสำเร็จ และส่งสัญญาณกริ่งมาให้ผู้รับตอบรับการเรียก สัญญาณกริ่งเรียกเป็นสัญญาณคลื่นไซน์ มีความถี่ 20 เฮิรตซ์ส่งมาเป็นช่วงๆ โดยมีจังหวะดัง 1 วินาที มีระดับขนาด 100 โวลท์พีคทูพีค ดังรูปที่ 2.9



รูปที่ 2.9 สัญญาณกริ่งเรียก

### 2.1.10 ระบบการต่อของเครื่องชุมสายโทรศัพท์

#### 1. ระบบการต่อทางด้านผู้เรียก

เมื่อผู้เรียกยกหูโทรศัพท์ขึ้นมาเพื่อทำการเรียกออก จะทำให้ระดับสัญญาณไฟตรง (DC) ของคู่สายโทรศัพท์เปลี่ยนจาก 48 โวลท์ เป็น 10 โวลท์ ทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ทราบว่าเป็นการเริ่มต้นการเรียก ก็จะส่งสัญญาณให้หมุนไปยังผู้เรียกในกรณีนี้ (Out Going Trunk) ไม่ว่าจะ

ชุมสายก็จะส่งสัญญาณไม่ว่างไปยังผู้เรียก เพื่อให้ผู้เรียกวางหูสักครู่แล้ว จึงเริ่มทำการเรียกออกใหม่ เมื่อผู้เรียกได้ยินสัญญาณให้หมุนก็จะทำการส่งเลขหมายของผู้รับไปยังชุมสาย อุปกรณ์ของชุมสายโทรศัพท์จะทำการแปลรหัส พร้อมกันนั้นชุมสายโทรศัพท์ก็จะส่งสัญญาณให้หมุนหลังจากได้รับสัญญาณเลขหมายตัวแรก เมื่อเครื่องชุมสายโทรศัพท์ได้รับเลขหมายของผู้รับ ก็จะทำการระบุตำแหน่งของชุมสายปลายทาง จากเลขหมายโดย พิจารณาเลขหมาย 3 หลักแรก เมื่อทราบตำแหน่งแล้วเครื่องชุมสายโทรศัพท์ก็จะทำการเลือกเส้นทาง (Route) ระหว่างชุมสายผู้เรียกกับชุมสายผู้รับ ให้สามารถติดต่อกันได้แล้ว ก็จะส่งสัญญาณเรียกกลับไปยังผู้เรียก ขณะเดียวกันก็จะส่งสัญญาณกริ่งเรียกไปยังผู้รับ ในกรณีที่ผู้รับกำลังใช้โทรศัพท์อยู่ หรือชุมสายไม่สามารถหาเส้นทางติดต่อได้ ชุมสายก็จะส่งสัญญาณไม่ว่างไปยังผู้เรียก เพื่อให้ผู้เรียกวางหู แล้วค่อยทำการเรียกใหม่ เมื่อผู้รับตอบรับการเรียก สัญญาณตอบรับ (Answer Signal) ซึ่งเป็นสัญญาณเรียกกลับ จะถูกส่งจากผู้รับไปยังชุมสาย ทำให้ชุมสายตัดสัญญาณกริ่งเรียกทางด้านผู้รับ และยกเลิกสัญญาณเรียกกลับทางด้านผู้เรียก หลังจากนั้นผู้เรียกและผู้รับก็จะสามารถเริ่มต้นสนทนากันได้ เมื่อมีการวางหูของผู้เรียก และผู้รับ เครื่องชุมสายโทรศัพท์ก็จะยกเลิกเส้นทางที่ติดต่อกัน

## 2. ระบบการต่อต้านผู้รับ

เมื่อเกิดการเรียกไปยังผู้รับได้สำเร็จ เครื่องชุมสายโทรศัพท์ก็จะดำเนินการส่งสัญญาณกริ่งเรียกไปยังผู้รับให้ทราบ เพื่อทำการตอบรับการเรียก ถ้ายังไม่มีการตอบรับการเรียกภายในเวลา 90 วินาที สัญญาณกริ่งเรียกที่ถูกส่งมาอย่างสม่ำเสมอจะถูกยกเลิกโดยทางโทรศัพท์ และจะส่งสัญญาณไม่ว่างแจ้งไปยังผู้เรียกให้ทราบว่า ผู้รับไม่ตอบรับการเรียกให้ทำการเรียกใหม่ กรณีที่ผู้รับตอบรับการเรียก จะทำให้ระดับสัญญาณไฟตรง (DC) เกิดการเปลี่ยนจาก 48 โวลต์ เป็น 10 โวลต์ เป็นการแจ้งให้ทางชุมสายโทรศัพท์ทราบสถานะการตอบรับการเรียก ทำให้เกิดการยกเลิกสัญญาณกริ่งเรียกด้านผู้รับ และยกเลิกสัญญาณเรียกกลับด้านผู้เรียก หลังจากนั้นวงจรสนทนาระหว่างผู้เรียกและผู้รับก็จะทำงาน และสามารถเริ่มต้นการสนทนากันได้ เมื่อเกิดสถานะการวางหูของผู้เรียกและผู้รับ ชุมสายโทรศัพท์จะทำการยกเลิกเส้นทางที่ติดต่อกัน

## 3. ระบบการกำหนดเลขโทรศัพท์

การต่อโทรศัพท์ของสมาชิกผู้เช่าแต่ละราย โดยผ่านชุมสายโทรศัพท์จำเป็นต้องมีเลขหมายแทนชื่อผู้เช่า และเลขหมายที่ใช้นั้นจะต้องเกิดความสะดวกรวดเร็ว ในการเรียกติดต่อในประเทศ การเรียกโทรศัพท์ภายในท้องถิ่นเดียวกันนั้นจะกำหนดว่า ต้องหมุนหมายเลขของชุมสายท้องถิ่นก่อน แล้วจึงหมุนหมายเลขของผู้เช่าตามหลัง ในกรณีการต่อในเขตอื่นจะต้องมีเลขแสดงการผ่านศูนย์ทางไกลซึ่งเป็นเลข "0" ก่อน แล้วจึงหมุนหมายเลขของศูนย์โทรศัพท์ทางไกล (Toll Center) ต่อจากนั้นจึงจะเป็นเลขหมายของชุมสายท้องถิ่นและเลขหมายของผู้เช่า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กรณีการเรียกท้องถิ่นเดียวกัน

K K K

X X X X

หมายเลขชุมสายท้องถิ่น

หมายเลขของผู้เช่า

กรณีเรียกทางไกล

0

F F

K K K

X X X X

หมายเลขศูนย์ทางไกล

หมายเลขชุมสายท้องถิ่น

หมายเลขผู้เช่า

### 2.1.11 ลักษณะของสัญญาณโทรศัพท์

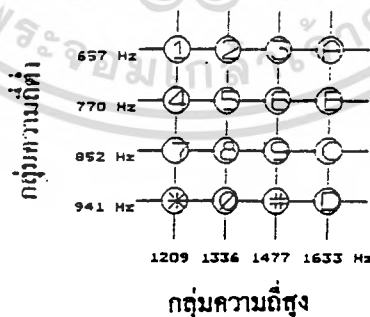
สัญญาณโทรศัพท์มีทั้งสัญญาณ ( DC ) และเอซี ( AC ) ซึ่งจะพิจารณาสัญญาณโทรศัพท์ได้เป็น 2 ลักษณะตามวิธีการใช้คือ

#### 1. เมื่อเป็นผู้เรียก

เมื่อโทรศัพท์ยังไม่ได้ใช้หรือไม่ได้ยกหูสัญญาณระหว่างคู่สายจะเป็น 48 โวลต์ ดีซี

เมื่อยกหูฟังขึ้นสัญญาณระหว่างสายโทรศัพท์จะตกลงเป็น 5 โวลต์ ดีซี ในขณะเดียวกันก็จะมีสัญญาณ 600 มิลลิโวลต์ผสมมาด้วย

เมื่อหมุนหรือกดหน้าปัทม์ เพื่อเรียกไปยังหมายเลขที่ต้องการติดต่อด้วยนั้น ในแบบหมุนหน้าปัทม์ (Dial) จะส่งพัลส์ (Pulse) จำนวนลูกเท่ากับจำนวนพัลส์ที่หมุน โดยจะส่งพัลส์ในแบบ 10 พัลส์ต่อวินาที หรือ 20 พัลส์ต่อวินาที สำหรับในแบบกดปุ่มหน้าปัทม์นั้น จะส่งสัญญาณคู่ความถี่ ซึ่งเป็นสัญญาณของกลุ่มความถี่ต่ำและกลุ่มความถี่สูงรวมกัน ซึ่งจะเป็นความถี่มาตรฐานที่กำหนดไว้ดังรูปที่ 2.10

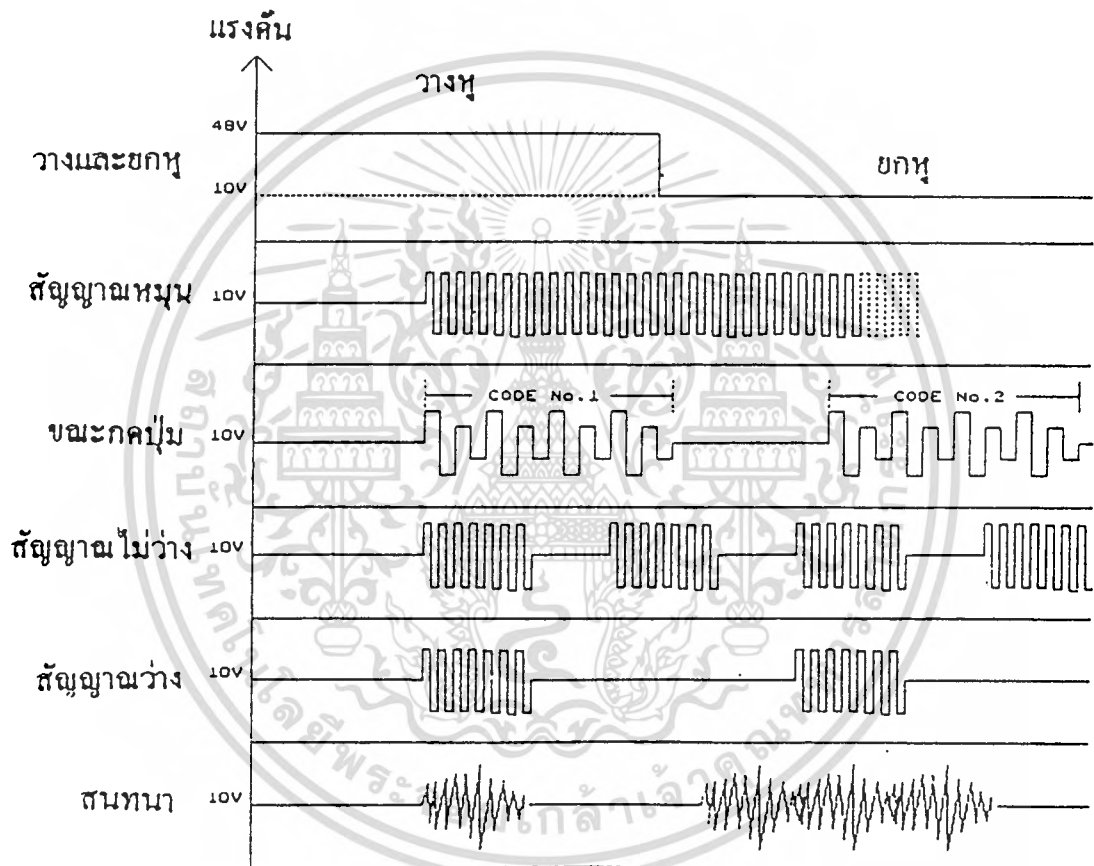


รูปที่ 2.10 ความถี่และการจัดปุ่ม

รอสัญญาณหลังการหมุนหรือกดปุ่มหน้าปัทม์ ถ้าได้รับสัญญาณเรียกกลับ แสดงว่ากำลังมีการเรียกไปยังหมายเลขที่ต้องการติดต่ออยู่ จะเป็นสัญญาณเป็นจังหวะคัง 1 วินาที หยุด 4 วินาที เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอญญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สลับกัน ที่มีความถี่ 440 เฮิร์ตซ์ และระดับสัญญาณ 200 มิลลิโวลต์ แต่ถ้าหากว่าได้รับสัญญาณสายไม่ว่าง (Busy Tone) จะเป็นสัญญาณดังและหยุดสลับกันเป็นจังหวะทุกๆ 0.5 วินาที ที่มีความถี่ 500 เฮิร์ตซ์ และระดับสัญญาณ 400 มิลลิโวลต์

เมื่อพูดสายสัญญาณระหว่างสายโทรศัพท์ยังคงมีสัญญาณดีซี 5 โวลต์ เช่นเดิม แต่จะมีสัญญาณเสียงเป็นสัญญาณเอซี ระดับสัญญาณขนาดไม่เกิน 1 โวลต์คร่อมอยู่บนสัญญาณดีซี



รูปที่ 2.11 ลักษณะทางไฟฟ้าปรากฏที่คู่สายในขณะที่ทำการเรียก

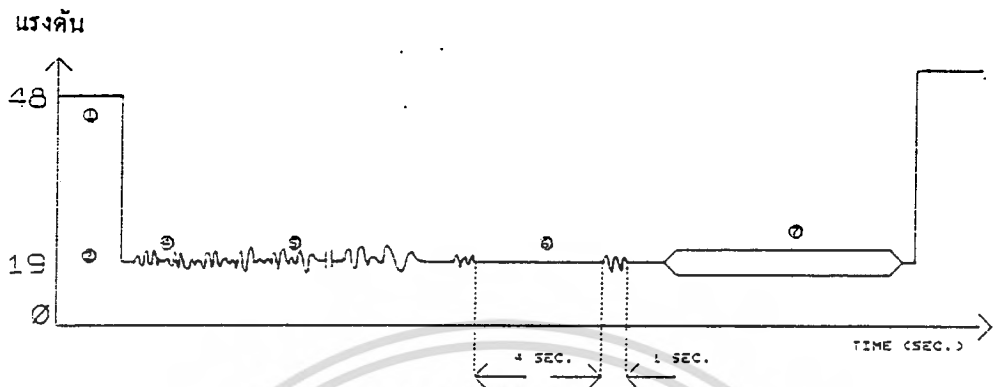
## 2. เมื่อเป็นผู้รับ

ขณะยังวางหูอยู่ สัญญาณระหว่างสายโทรศัพท์จะเป็น 48 โวลต์ดีซี

เมื่อมีสัญญาณกระดิ่ง จะมีสัญญาณเอซีความถี่ 16 เฮิร์ตซ์ (Hz) ระดับสัญญาณ 270 โวลต์ ค้าง 1 วินาทีและหยุด 4 วินาทีสลับกัน

เมื่อยกหูโทรศัพท์ สัญญาณระหว่างสายโทรศัพท์จะตกลงไปเป็น 10 โวลต์ดีซี

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

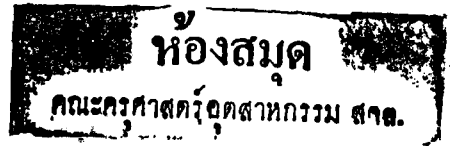


รูปที่ 2.12 ลักษณะของสัญญาณเมื่อผู้เรียกเรียกเข้ามา



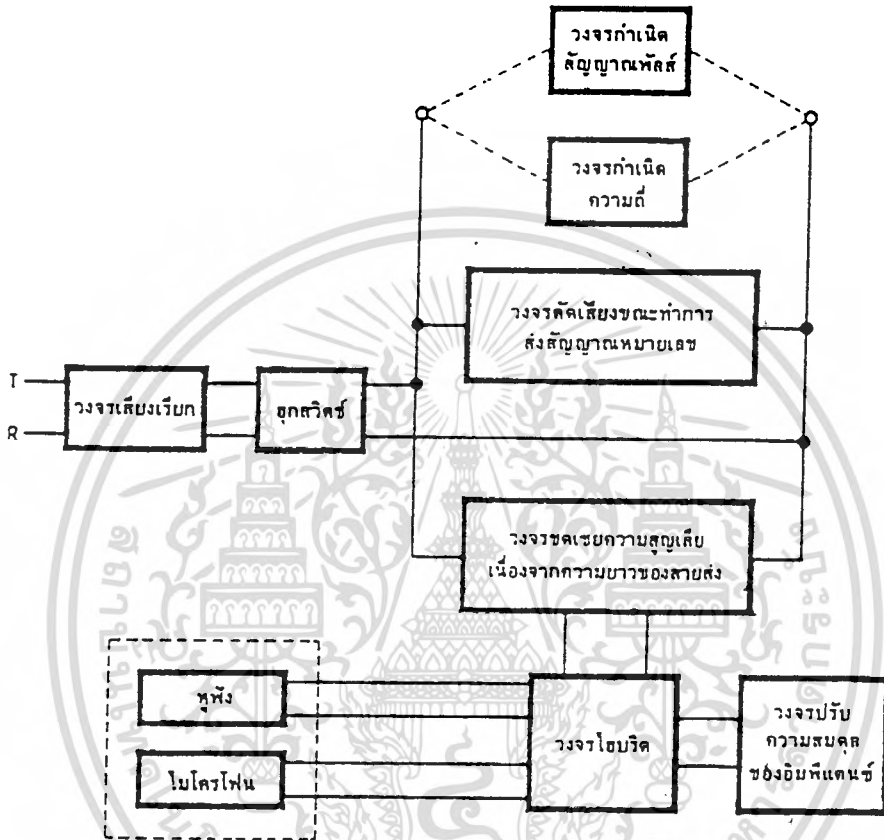
รูปที่ 2.13 ลักษณะของสัญญาณโทรศัพท์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



## 2.2 ระบบโทรศัพท์

### 2.2.1 ระบบการทำงานของโทรศัพท์



รูปที่ 2.14 บล็อกไดอะแกรมของโทรศัพท์

ในรูปที่ 2.14 เป็นบล็อกไดอะแกรมของส่วนต่างๆ ที่จำเป็นในเครื่องโทรศัพท์โดยเชื่อมต่อกับชุมสายด้วยสาย T (Tip) และสาย R (Ring) วงจรแรกที่เชื่อมต่อระหว่างวงจรถ่ายในเครื่องโทรศัพท์กับอุปกรณ์ชุมสายก็คือ วงจรกำเนิดเสียงเรียก (Ringer) ซึ่งจะส่งสัญญาณเรียก เมื่อมีการติดต่อมาจากผู้อื่น เหตุผลประการสำคัญที่ต้องนำวงจรส่วนนี้มาเชื่อมต่อกับชุมสายโดยตรงก็คือ เมื่อวางหูโทรศัพท์ไว้กับที่วางตามปกติ สวิตช์ (Switch Hook) จะถูกเปิดวงจรออกทำให้ไม่มีแรงดัน จากชุมสายผ่านไปยังวงจรส่วนที่อยู่หลังสวิตช์ได้ ดังนั้นถ้าวงจรถ่ายกำเนิดสัญญาณเรียกอยู่ หลังจากสวิตช์จะไม่สามารถสร้างสัญญาณเรียกได้ในเวลาที่มีผู้ติดต่อเข้ามา

4. ช่วงเวลาระหว่างกลุ่มของสัญญาณ (Interdigit Interval) ถูกกำหนดให้มีค่าอย่างต่ำ 700 มิลลิวินาที

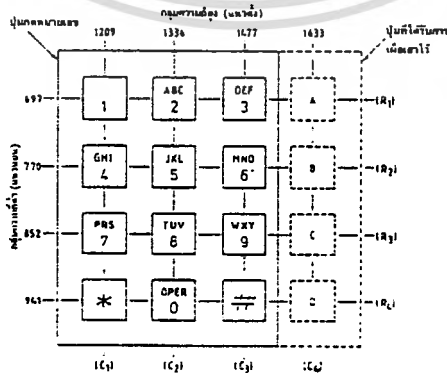
สำหรับในสหรัฐอเมริกาจะกำหนดค่ามาตรฐานของสัญญาณไว้แน่นอน ช่วงเวลาที่วงจรถูกเปิดจะต้องไม่ต่ำกว่า 60 มิลลิวินาที. หรืออัตราการเปิดวงจรเท่ากับ 60 % สำหรับประเทศอื่นๆ มักจะใช้ที่ค่า 67 % เป็นส่วนใหญ่

### ความเพี้ยนของสัญญาณเนื่องจากอุปกรณ์แฝง

ตามปกติตามสายส่งสัญญาณที่เชื่อมต่อระหว่างชุมสายกับเครื่องโทรศัพท์ จะต้องมีความต้านทานของตัวเก็บประจุ และขดลวดเหนี่ยวนำแฝงอยู่ โดยเฉลี่ยแล้วทุกๆ ระยะทาง 1 ไมล์ ที่เพิ่มขึ้นของสายส่งจะเสมือนว่ามีตัวเก็บประจุต่อคร่อมระหว่างสายส่ง มีค่าประมาณ 0.07 ไมโครฟารัด และมีตัวต้านทานกับขดลวดเหนี่ยวนำต่ออนุกรมกันอยู่ โดยมีค่าประมาณ 42 โอห์ม และ 1 มิลลิเฮนรี่ ตามลำดับ ซึ่งอุปกรณ์แฝงพวกนี้จะมีผลทำให้สัญญาณพัลส์ ที่ส่งไปตามสายส่งเกิดความผิดเพี้ยนทั้งขนาด (Amplitude) และคาบเวลา (Period) ดังนั้นชุมสายจึงจำเป็นต้องมีวงจรที่สามารถจะรับรู้สัญญาณที่ผิดเพี้ยนเหล่านี้ไว้ และไม่ทำให้เกิดความผิดพลาดในการติดต่อ

### 2.2.3 ระบบโทรศัพท์แบบส่งสัญญาณความถี่คู่

เป็นระบบการส่งสัญญาณอีกแบบหนึ่ง ซึ่งพบมากกว่าในระบบการส่งเป็นสัญญาณพัลส์ ระบบนี้หรือเรียกชื่อย่อว่า DTMF มีวิธีการส่งหมายเลขของผู้ที่ต้องการจะติดต่อด้วย โดยการส่งสัญญาณความถี่ 2 ความถี่มอดูเลตกันไป ซึ่งจะเป็นตัวแทนของหมายเลขที่กด ซึ่งความถี่ที่ส่งออกไปจะอยู่ในย่านความถี่ของเสียงพูด (0-4 กิโลเฮิร์ตซ์) ซึ่งค่าความถี่ที่ต่ำกว่าจะเป็นความถี่ที่แสดงในแนวนอน และอีกค่าหนึ่งก็จะเป็นความถี่ในแนวตั้งซึ่งค่าจะแสดงไว้ใน รูปที่ 2.16



รูปที่ 2.16 เป็นกคหมายเลขและค่าความถี่ในแนวนอนและแนวตั้งของหมายเลขนั้นๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

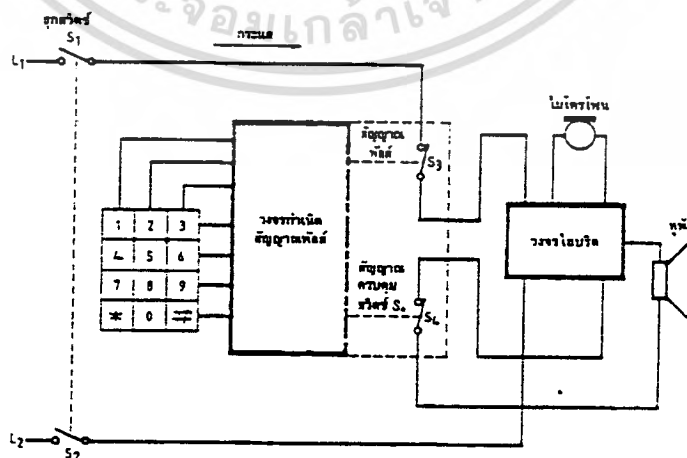
## 2.2.4 ข้อเปรียบเทียบระหว่างระบบโทรศัพท์แบบหมุนกับระบบ DTMF

ในการส่งสัญญาณแบบพัลส์ 1 ลูก ต้องใช้เวลาอย่างน้อย 100 มิลิวินาที (60 วินาที สำหรับช่วงการเปิดวงจรและ 4 วินาที สำหรับช่วงการปิดวงจร) และยังคงมีช่วงเวลาที่แยกสัญญาณแต่ละกลุ่มออกอีกอย่างน้อย 700 มิลิวินาที และยิ่งถ้าหมายเลขที่ต้องการติดต่อด้วยมีค่ามาก และยาวมากขึ้นเท่าใด ย่อมต้องทำให้เสียเวลาในการส่งสัญญาณมากยิ่งขึ้น เช่น หมายเลข 555-5555 จะใช้เวลาในการส่งสัญญาณ = 5 (พัลส์/มิลิวินาที) X 1000 (มิลิวินาที/พัลส์) X 7 = 3.5 วินาที และระยะเวลาของช่องว่างระหว่างกลุ่มสัญญาณ = 700 (มิลิวินาที) X 6 = 4.2 วินาที จะใช้เวลาในการส่งทั้งหมด = 3.5 + 4.2 = 7.7 วินาที แต่ถ้าเป็นโทรศัพท์ที่ใช้การส่งระบบ DTMF จะสามารถประหยัดเวลาในการส่งหมายเลขไปยังชุมสายได้มากกว่าระบบที่ใช้การส่งสัญญาณพัลส์ ซึ่งเป็นผลให้ชุมสายสามารถใช้อุปกรณ์ประเภทหน่วยความจำได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น

## 2.2.5 วงจรของระบบที่ใช้การสื่อสารสัญญาณแบบพัลส์

เราคงทราบกันแล้วว่าการส่งรหัสแบบพัลส์ก็คือ การจัดจังหวะการไหลของกระแสในเอง ดังนั้นวงจรที่ได้รับการพัฒนาแล้วก็ยังคงใช้หลักการเดียวกันอยู่ เพียงแต่ใช้อุปกรณ์ที่เป็นไอซีแทนอุปกรณ์ทางกล (Mechanical) โดยวงจรที่จะกล่าวถึงนี้ขอเรียกว่า วงจรกำเนิดสัญญาณพัลส์ ซึ่งยังคงสามารถสร้างสัญญาณพัลส์ด้วยความเร็ว 10 พัลส์ต่อวินาที และจะต้องมีวงจรที่ทำหน้าที่ป้องกันไม่ให้เกิดเสียงถี่ตลอดเข้าไปสู่หูฟัง เนื่องจากการส่งสัญญาณพัลส์ จากวงจรที่ได้ถูกออกแบบใหม่นี้จะมีอยู่ 2 แบบด้วยกัน

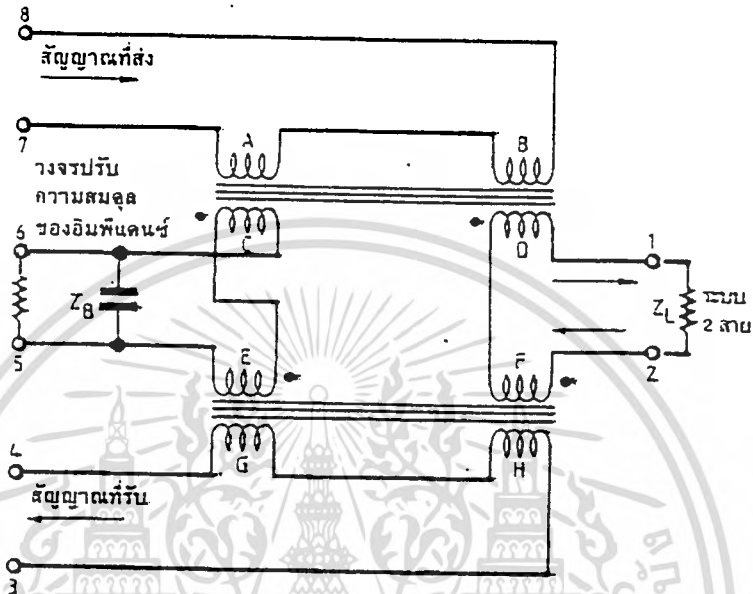
แบบแรกจะเป็นวงจรที่ออกแบบให้วงจรหมุนหมายเลข ต่อขนานกับวงจรไฮบริด (Hybrid) หรือเสียงพูด ดังในรูปที่ 2.17



รูปที่ 2.17 วงจรหมุนหมายเลขต่อแบบขนานกับวงจรไฮบริด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สำหรับวงจรไฮบริดหรือวงจรเสียงพูดก็คือ วงจรที่ใช้สำหรับเชื่อมต่อ (Interface) ระหว่างระบบ 4 สายเข้ากับระบบ 2 สายโดยเมื่อเชื่อมต่อเข้าด้วยกันแล้วทำให้โทรศัพท์สามารถสื่อสารแบบสวนทางกันได้ในเวลาเดียวกันนั่นเองแสดงไว้ในรูปที่ 2.18



รูปที่ 2.18 วงจรไฮบริด

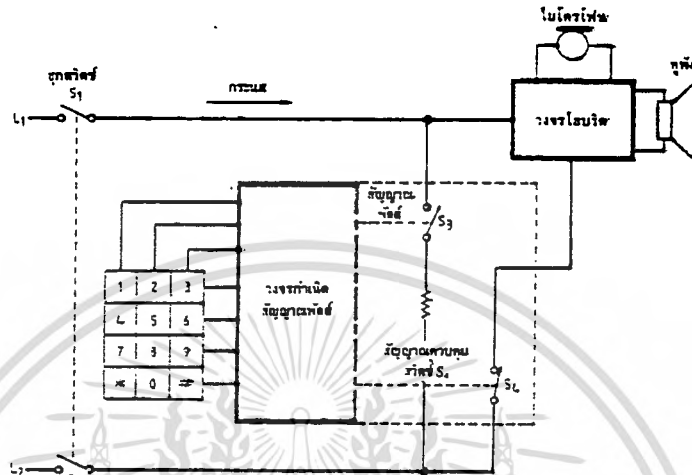
วงจรในเครื่องรับโทรศัพท์จะใช้ระบบ 4 สายคือ ใช้ 2 สายสำหรับส่งสัญญาณเสียงพูดและอีก 2 สายสำหรับนำสัญญาณเข้าสู่หูฟัง แต่ในการเชื่อมต่อระหว่างเครื่องโทรศัพท์กับชุมสายระดับท้องถิ่นจะเป็นการติดต่อโดยผ่านสาย T และ R เพียง 2 สายเท่านั้นจึงจำเป็นต้องมีวงจรไฮบริดที่ใช้สำหรับเชื่อมต่อทั้งระบบ 2 สาย และ 4 สาย ให้สามารถติดต่อกันได้นั่นเอง

นอกเหนือจากวงจรภายในเครื่องโทรศัพท์จะมีขดลวดเหนี่ยวนำต่อเป็นวงจรไฮบริดแล้ว การติดต่อระหว่างชุมสายท้องถิ่นด้วยกันก็จำเป็นต้องมีวงจรไฮบริดด้วยเช่นกัน นอกจากนั้นในส่วนของวงจรไฮบริดเองก็จะมีวงจรที่ทำหน้าที่ปรับความสมดุลอิมพีแดนซ์ของระบบที่จะถูกเชื่อมต่อเข้าด้วยกัน เพื่อให้สัญญาณที่ใช้ในการติดต่อสื่อสารกันมีประสิทธิภาพที่สุด

สำหรับวงจรอีกแบบหนึ่งจะเป็นวงจรที่ถูกออกแบบให้วงจรหมุนหมายเลขโดยต่ออนุกรมกับวงจรไฮบริด ซึ่งแสดงให้เห็นในรูปที่ 2.19

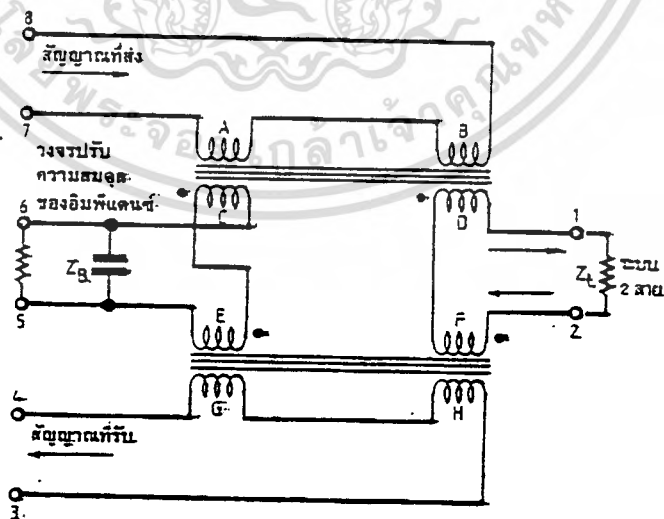
ตามวงจรที่แสดงในรูปที่ 2.19 จะเห็นว่าสวิตช์ S3 จะถูกต่ออนุกรมกับวงจรไฮบริดอยู่ โทรศัพท์ระบบนี้จะใช้สัญญาณจากวงจรกำเนิดสัญญาณพัลส์มาควบคุมสวิตช์ S3 ให้เปิดปิดวงจรเพื่อทำให้เกิดเป็นสัญญาณควบคุมให้สวิตช์ S4 เปิดวงจรเพื่อไม่ให้เกิดสัญญาณออกทางหูฟังขณะที่

ทำการกดหมายเลขอยู่ จะเห็นว่าหลักการทำงานของทั้ง 2 ระบบจะเหมือนกัน จะแตกต่างกันก็ตรงลักษณะการเชื่อมต่อวงจรเท่านั้นเอง



รูปที่ 2.19 วงจรหมุนหมายเลขต่อแบบอนุกรมกับวงจรไฮบริด

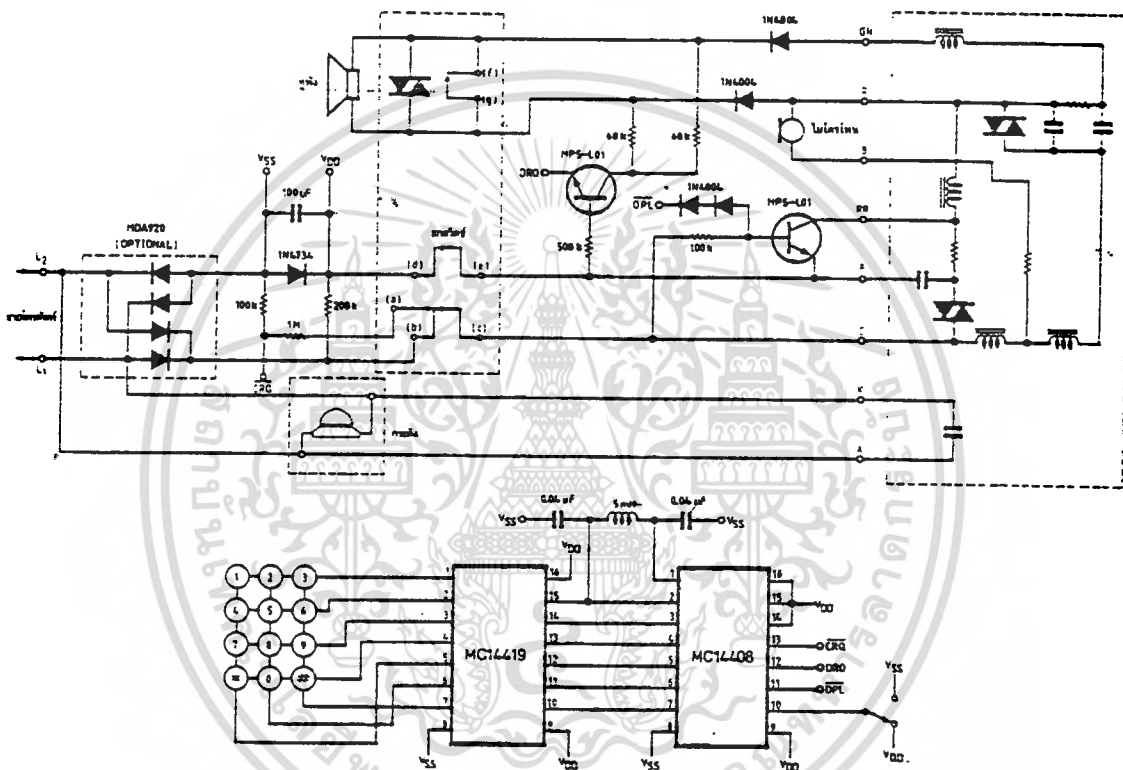
ต่อไปจะมาพิจารณาถึงไอซีที่ทำหน้าที่เป็นตัวกำเนิดสัญญาณพัลส์และสัญญาณควบคุมต่างๆ กันดูบ้าง



รูปที่ 2.20 บล็อกไดอะแกรมของไอซีที่ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณพัลส์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ในรูปที่ 2.20 ได้แสดงบล็อกโคเดแกรมของไอซีตัวนี้ จะเห็นว่าเอาต์พุตของไอซีจะเป็น สัญญาณพัลส์และสัญญาณควบคุมที่จำเป็นต้องใช้ ส่วนสัญญาณอินพุตจะเป็นรหัสไบนารี ซึ่งใช้ แทนหมายเลขโทรศัพท์, สัญญาณให้ถือหูร่อ, สัญญาณหมุนซ้ำ เป็นต้น วงจรออสซิลเลเตอร์จะถูก ใช้เพื่อสร้างสัญญาณนาฬิกา ให้กับวงจรภายในไอซีสำหรับภาคขับสัญญาณเอาต์พุต จำเป็นต้องใช้ ทรานซิสเตอร์ที่ทนแรงดันสูงได้ดี

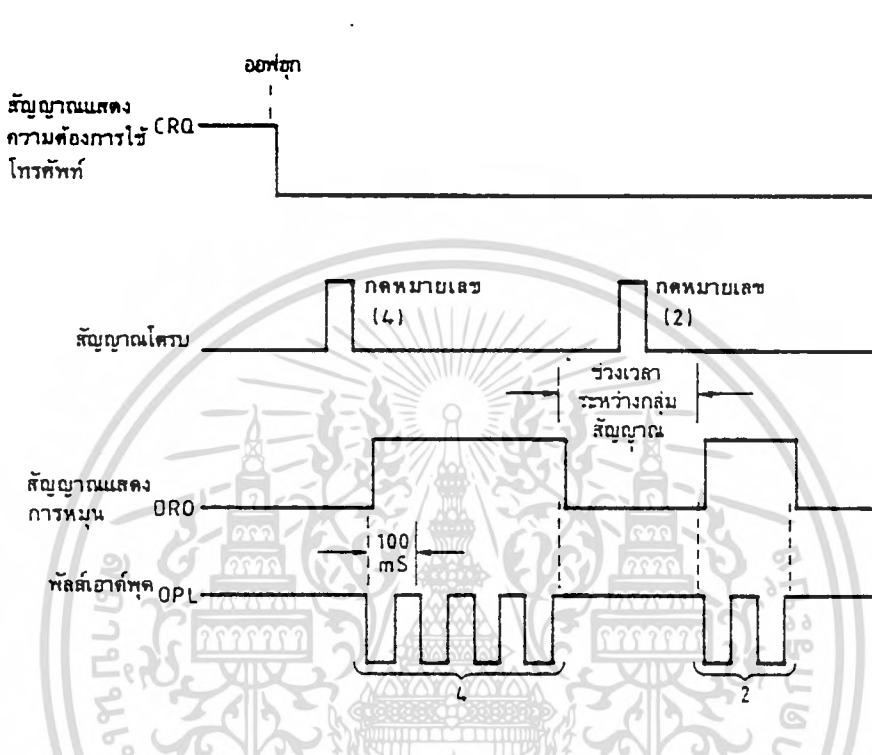


รูปที่ 2.21 วงจรสมบูรณ์ของระบบที่ใช้ในการส่งสัญญาณพัลส์

สัญญาณลอจิกที่ควบคุมช่วงเวลาในการส่งสัญญาณที่มีความจำเป็นก็คือสัญญาณอนฮุก/ ออฟฮุก สัญญาณบอกช่วงเวลาระหว่างกลุ่มของสัญญาณพัลส์ และสัญญาณกำเนิดอัตราส่วนการ ปิด/เปิดวงจร สำหรับสัญญาณจากวงจรรอสซิลเลเตอร์นั้นจะไม่สามารถผลิตความถี่ออกมาได้

สัญญาณที่กำหนดช่วงห่างระหว่างกลุ่มของสัญญาณพัลส์ หรือสัญญาณ IDT จะกำหนด ช่วงห่างของเวลาได้ระหว่าง 200 ถึง 1,000 มิลลิวินาที เมื่ออัตราในการส่งสัญญาณพัลส์อยู่ที่ 10 พัลส์ต่อวินาที และอยู่ระหว่าง 100 ถึง 500 มิลลิวินาที ถ้าส่งสัญญาณพัลส์ในอัตรา 20 พัลส์ต่อ

วินาที ส่วนค่าของอัตราส่วนการปิด/เปิดวงจรจะมีค่าประมาณ 67 % (เป็นลอจิก "0" 67 % ใน 1 คาบสัญญาณ) หรืออาจจะใช้ค่า 61 % ก็ได้เช่นกัน



รูปที่ 2.22 โค้ดแอมเวลาของสัญญาณต่างๆ ที่เกิดขึ้นในการส่งสัญญาณพัลส์จากรูปที่ 2.21

ในปัจจุบัน ไอซีที่ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณพัลส์ก็มีเบอร์ MC14408 ซึ่งเป็นของ Motorola . โครงสร้างภายในเป็นแบบ CMOS เนื่องมาจากงานใช้งานต้องการสัญญาณอินพุตเป็นรหัสนาฬิกา จึงจำเป็นต้องมีตัวเข้ารหัส (Encoder) เบอร์ MC14419 มาอินเตอร์เฟสเข้ากับแป้นกดหมายเลขด้วย ดังแสดงในรูปที่ 2.21 และสามารถอธิบายได้ด้วยโค้ดแอมเวลาของเวลา ดังในรูปที่ 2.22

เมื่อมีการยกหูโทรศัพท์ขึ้น สัญญาณแสดงความต้องการใช้โทรศัพท์ (Call Request: CRQ) จะเป็นลอจิก "0" เป็นการรีเซตให้ MC144408 เริ่มต้นรับหมายเลขใหม่เข้ามา จากนั้นสัญญาณสโตรบและสัญญาณแสดงการหมุน (Dial Rotating Output : DRO) ซึ่งเป็นลอจิก "1" ก็จะถูกส่งออกไป ซึ่งสัญญาณ DRO นี้เองที่ถูกนำไปตัดเสียงที่จะเกิดขึ้นในการส่งสัญญาณพัลส์ หลังจากนั้นชุมสายก็จะรับข้อมูลไป และติดต่อกับหมายเลขที่ถูกเรียกให้กับผู้ใช้ให้ถูกต้อง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2.3 โทรศัพท์ไร้สาย

โทรศัพท์ไร้สาย (Cordless Telephones) เป็นโทรศัพท์อีกชนิดหนึ่งที่มีส่วนประกอบของระบบเป็นอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ ซึ่งจะมีความซับซ้อนของวงจรเพิ่มขึ้น และแตกต่างไปจากโทรศัพท์ธรรมดาทั่วไป องค์ประกอบภายนอกแล้วมีส่วนประกอบคล้ายกัน คือมีชุดปากพูดหูฟังที่เรียกว่าแฮนด์เซต (Hand Set) และตัวฐานที่วางเชื่อมต่อกับคู่สายโทรศัพท์ แต่ในโทรศัพท์ไร้สายชุดแฮนด์เซตสามารถแยกออกจากตัวฐานได้ และอยู่ห่างเป็นระยะทางไกล ส่วนโทรศัพท์ธรรมดาไม่สามารถแยกออกได้ไกล เนื่องจากสายเชื่อมต่อระหว่างแฮนด์เซตกับตัวฐานมีความยาวจำกัด

### 2.3.1 การทำงานของโทรศัพท์ไร้สาย

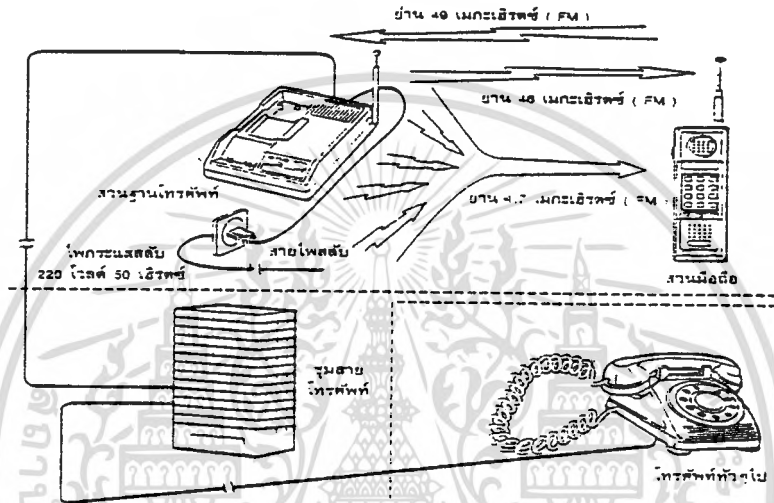
ความเหมือนกันของโทรศัพท์ไร้สายกับโทรศัพท์ธรรมดา ที่แน่นอนเลยก็คือหน้าที่การทำงานเหมือนกัน แต่ความแตกต่างกันนั้นจะเป็นความแตกต่างระหว่างการติดต่อของชุดแฮนด์เซตกับตัวฐานที่อยู่กับที่ ในระบบธรรมดาจะใช้สายนำสัญญาณ แต่ในแบบไร้สายจะอาศัยคลื่นวิทยุเข้ามาเกี่ยวข้อง เพื่อให้การติดต่อระหว่างแฮนด์เซต หรือตัวมือถือกับตัวฐานสามารถติดต่อกันได้ โดยที่เพิ่มเข้านี้เป็นชุดรับและส่งสัญญาณคลื่นวิทยุระบบเอฟเอ็มสองชุด

ในส่วนการทำงานของโทรศัพท์ธรรมดาคงไม่ยากมากนัก แต่ในส่วนของวงจรรับและส่งสัญญาณเอฟเอ็มนี้ มีความยุ่งยากมากพอสมควร จึงต้องทำความเข้าใจในเรื่องของคลื่นวิทยุที่ใช้ในการส่งก่อนรวมไปถึงความถี่ที่ไม่ใช้งานของโทรศัพท์ไร้สาย และการส่งสัญญาณเสียงเท่านั้นแต่จะมีสัญญาณอื่น ๆ ด้วย เช่น สัญญาณให้หมุนเลขหมาย (Dialing), สัญญาณกระดิ่ง (Ringing) และสัญญาณสถานะของโทรศัพท์ที่ตรวจจับจากฮุกสวิทช์ (Hook Switch) จะต้องเข้าใจหลักการทำงานของหน้าที่ดังกล่าวเสียก่อน จึงจะสามารถตรวจเช็คโทรศัพท์ไร้สายได้ด้วยหลักการที่ถูกต้อง

ส่วนประกอบหลักของโทรศัพท์ไร้สาย ประกอบด้วย 2 ส่วนประกอบหลักคือ ส่วนฐานโทรศัพท์ (Base Unit) และส่วนมือถือ (Portable Unit) ระบบการสื่อสารระหว่างสองส่วนนี้เป็นแบบฟูลดูเพล็กซ์ (Full Duplex) ระบบนี้การติดต่อจะสามารถกระทำขึ้นได้พร้อมกัน ทั้งสองส่วนจะประกอบด้วยภาครับและภาคส่งอยู่ภายใน ส่วนของฐานโทรศัพท์นั้นต่อกับคู่สายขององค์การโทรศัพท์ การสั่งการเพื่อติดต่อกับคู่สายสามารถทำได้จากส่วนมือถือซึ่งมีปุ่มสั่งการทำงานในหน้าที่ต่างๆ ตัวฐานนั้นทำหน้าที่เพียงรับสัญญาณจากส่วนมือถือถ่ายทอดสู่คู่สายโทรศัพท์ และส่งสัญญาณมาจากคู่สายโทรศัพท์มายังส่วนมือถือ ดังรูปที่ 23 แสดงถึงระบบการทำงานของโทรศัพท์ไร้สาย

ขั้นตอนของการติดต่อสื่อสารกันระหว่างส่วนฐานกับส่วนของมือถือ มีขั้นตอนการทำงานดังบล็อกไดอะแกรมในรูปที่ 24 การติดต่อระหว่างส่วนฐานไปยังส่วนมือถือนั้น จะใช้ความถี่วิทยุ

เป็นความถี่คลื่นพาห์ (Carrier) มีความถี่เท่ากับ 1.7 เมกะเฮิร์ตซ์ จากส่วนฐานไปยังมือถือ และส่งความถี่ 49 เมกะเฮิร์ตซ์ จากมือถือกลับมายังส่วนฐาน ในระยะเริ่มแรกการส่งจากฐานที่ความถี่ 1.7 เมกะเฮิร์ตซ์ ไปยังมือถือนั้น ใช้สายไฟสลับ (AC Power Line) ตามบ้านเป็นสายอากาศ เนื่องจากที่ความถี่ต่ำจำเป็นต้องใช้สายอากาศด้านส่งที่ยาวมาก (ตามความสัมพันธ์ของความถี่ทางด้านส่งกับความยาวสายอากาศ) ซึ่งเกิดความไม่เหมาะสม



รูปที่ 2.23 ลักษณะของโครงข่ายโทรศัพท์ไร้สาย

สำหรับในปัจจุบันนี้ ย่านความถี่คลื่นพาห์ที่ใช้ส่งจากส่วนฐานไปยังส่วนมือถือ นั้น จะส่งด้วยความถี่ 46 เมกะเฮิร์ตซ์จากแทนที่จะใช้สายไฟสลับเป็นสายอากาศก็เปลี่ยนมาเป็นสายอากาศแบบเทเลสโคป (Telescope) เป็นสายอากาศแบบชักขึ้นชักลงได้

ในส่วนฐานนี้ยังประกอบด้วยแหล่งจ่ายไฟสำหรับส่วนฐานเอง และสำหรับชาร์จแรงไฟให้กับแบตเตอรี่ของส่วนมือถือด้วย แต่สำหรับส่วนมือถือเองก็ยังคงส่งสัญญาณคลื่นพาห์ความถี่ 49 เมกะเฮิร์ตซ์ไปยังส่วนฐานอยู่ และใช้สายอากาศแบบเทเลสโคปเช่นกัน ระบบการส่งงานทั้งหมดจะอยู่ที่ส่วนมือถือ ตั้งแต่ตัวไมโครโฟน, ลำโพง, ปุ่มกดคีย์ตัวเลขและหน้าที่อื่นๆ, แบตเตอรี่จะต้องสามารถชาร์จใหม่ได้ด้วยเป็นต้น

ความถี่ของคลื่นพาห์ที่ถูกกำหนดให้ใช้งานในโทรศัพท์ไร้สาย ระหว่างตัวฐานกับตัวมือถือ มีทั้งหมด 10 คู่ช่องความถี่ ซึ่งช่องความถี่แต่ละช่องสำหรับตัวฐานกับตัวมือถือจะต้องมีช่องความถี่อยู่ในคู่เดียวกันจึงจะสามารถติดต่อกันได้ และคู่ช่องความถี่เหล่านี้ได้แสดงไว้ในตารางที่ 2.3 ซึ่งในยุคแรกนั้นจะใช้ความถี่อยู่ในช่วง 1.7/49 เมกะเฮิร์ตซ์ เท่านั้น โดยเริ่มจาก 1.665/49.670

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอญูาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เมกะเฮิรตซ์จนถึง 1.770 / 49.970 เมกะเฮิรตซ์ ช่วงความถี่เหล่านี้ได้ถูกกำหนด และถูกแบ่งโดยมาตรฐานของ FCC (Federal Communications Commission) ซึ่ง FCC ก็เป็นผู้กำหนดให้ใช้ช่วงความถี่ใหม่เพิ่มขึ้นมาอีก เมื่อวันที่ 1 มกราคม ปี ค.ศ.1987 โดยได้เพิ่มย่านความถี่ โดยเริ่มจาก 46.610 / 49.670เมกะเฮิรตซ์ ถึง 46.930 / 49.990 เมกะเฮิรตซ์

จากจำนวนที่จำกัดของช่วงความถี่ทำให้จำเป็นต้องใช้ช่องความถี่เดียวกันซ้ำกันเป็นจำนวนหลายเครื่อง ซึ่งปริมาณการผลิตมีไม่จำกัด จึงจำเป็นที่จะต้องจำกัดระยะทางของการติดต่อระหว่างตัวฐานกับตัวมือถือ ให้มีระยะทางที่แน่นอนและไม่ไกลไม่ใกล้จนเกินไป โดยอาศัยเทคนิคต่างๆ และต้องทำให้เกิดการแทรกแซงหรือรบกวน (Interference) กันระหว่างช่องสัญญาณน้อยที่สุด รวมทั้งต้องแก้ปัญหาของสัญญาณกระดิ่งที่เกิดการผิดพลาดเมื่อความถี่เกิดทับช่องสัญญาณกันหรือปัญหาที่เกี่ยวกับความมั่นคงทางด้านกฎหมายว่าด้วยการบริหารงานทางด้านความถี่วิทยุ และการป้องกันการดักฟังจากการรบกวนทับช่องความถี่ ปัญหาเหล่านี้จะเกิดขึ้นเมื่อเครื่องโทรศัพท์ไร้สายมีช่วงความถี่ที่ใกล้เคียงกัน และตั้งอยู่ในตำแหน่งที่ใกล้กัน หรือเกิดจากความตั้งใจของผู้ใช้เอง

ส่วนฐานโทรศัพท์ ย่าน 1.7 เมกะเฮิรตซ์	ส่วนมือถือ ย่าน 49 เมกะเฮิรตซ์	ส่วนฐานโทรศัพท์ ย่าน 46 เมกะเฮิรตซ์	ความถี่มีหน่วยเป็น เมกะเฮิรตซ์
1.665	49.670	46.610	เมกะเฮิรตซ์
1.690	49.770	46.630	เมกะเฮิรตซ์
1.695	49.830	46.670	เมกะเฮิรตซ์
1.710	49.845	46.710	เมกะเฮิรตซ์
1.725	49.860	46.730	เมกะเฮิรตซ์
1.730	49.875	46.770	เมกะเฮิรตซ์
1.750	49.890	46.830	เมกะเฮิรตซ์
1.755	49.930	46.870	เมกะเฮิรตซ์
1.770	49.970	46.930	เมกะเฮิรตซ์
	49.990	46.970	เมกะเฮิรตซ์

## ตารางที่ 2.2 ความถี่อาร์เอฟของโทรศัพท์ไร้สาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ความผิดพลาดของสัญญาณกระดิ่งสามารถทำให้ลดลงได้ โดยใช้ความถี่เฉพาะหลายๆ ครั้ง ในการติดต่อระหว่างส่วนฐานกับส่วนมือถือ อย่างในกรณีของโทรศัพท์ไร้สายสองเครื่อง เกิดการรบกวนข้ามช่องความถี่กัน และช่วงความถี่ก็ใช้งานในช่วงความถี่เดียวกัน แต่ความถี่สัญญาณกระดิ่งมีความแตกต่างกัน จึงไม่เกิดสัญญาณกระดิ่งไปรบกวนเครื่องที่ใช้อยู่ข้างเคียง

การใช้สัญญาณป้องกัน (Guard Tone) หรือสัญญาณนำร่อง (Pilot Signal) สำหรับการติดต่อระหว่างตัวฐานกับตัวมือถือ ช่วยลดการเสียดหรือการแทรกแซงของโทรศัพท์ที่อยู่ใกล้ๆ และโทรศัพท์ที่ไม่ได้รับอนุญาตได้ ซึ่งส่วนฐานโทรศัพท์จะไม่ตอบสนองการติดต่อกับส่วนมือถือที่ไม่เกี่ยวข้อง กับสัญญาณโทนที่ส่งมา หรือในส่วนมือถือจะไม่สามารถรับสัญญาณที่ไม่เกี่ยวข้องจากสัญญาณที่ส่วนฐานส่งมาได้ ซึ่งสัญญาณป้องกันที่แตกต่างกันนี้ เราสามารถที่จะป้องกันความผิดพลาดของการติดต่อจากส่วนฐานกับส่วนมือถือเนื่องจากการรบกวนข้ามช่องกันได้ อาจจะเป็นโดยความตั้งใจให้ความถี่ตรงกัน หรือเครื่องที่ติดตั้งไว้ใกล้กันมากเกินไป

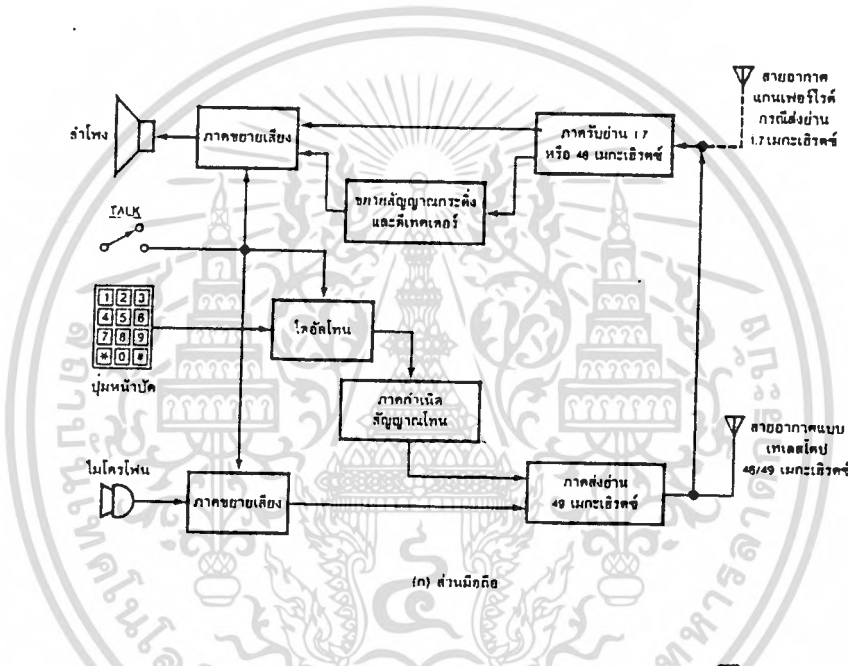
ในระยะแรกนั้น โทรศัพท์ไร้สายใช้สัญญาณป้องกัน และความถี่กระดิ่งช่วยในการป้องกันการติดต่อที่แทรกแซงกันของสายโทรศัพท์เครื่องอื่น และป้องกันสัญญาณกระดิ่งที่ผิดพลาด แต่ในปัจจุบันนี้โทรศัพท์ไร้สายใช้การเข้ารหัสแบบดิจิทัลหรือสวิตช์สัญญาณกระดิ่ง สัญญาณไดอัล (Dial) และการติดต่อโดยการเลื่อนความถี่ของคลื่นพาห้ ความถี่ที่เลื่อนไปนั้นเป็นการเข้ารหัส ซึ่งเทคนิคของการเข้ารหัสนั้นจะแตกต่างกันออกไป ตามแต่ผู้ผลิตจะคิดค้นออกมาใช้งาน

### 2.3.2 สัญญาณเรียกเข้า

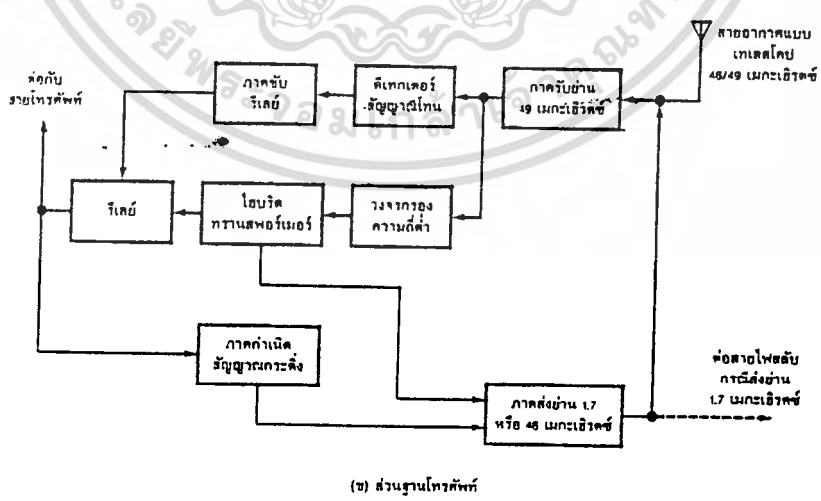
ในระหว่างที่รอสัญญาณเรียกเข้าโทรศัพท์ไร้สายจะอยู่ในโหมดของสแตนด์บาย (Stand By) เตรียมพร้อม ซึ่งภาครับทั้งส่วนฐานและส่วนมือถือจะทำงานและรอสัญญาณเรียกเข้าตลอดเวลาแต่สำหรับในภาคส่งนั้น ทั้งส่วนฐานและส่วนมือถือจะปิดการทำงานอยู่

เมื่อมีสัญญาณกระดิ่งความถี่ 20 เฮิร์ตซ์ เข้ามาที่ส่วนฐานจากคู่สายโทรศัพท์จะเป็นการเปิดการทำงานของภาคส่งที่ส่วนฐาน และจะทำให้วงจรกำเนิดสัญญาณกระดิ่งทำงาน โดยป้อนสัญญาณกระดิ่งไปยังภาคส่ง ที่ภาคส่งนี้เราเองจะทำการมอดูเลตสัญญาณกระดิ่งเข้ากับสัญญาณคลื่นพาห้ 1.7 หรือ 46 เมกะเฮิร์ตซ์ สัญญาณที่มอดูเลตแล้วจะถูกส่งออกอากาศไปยังส่วนมือถือต่อไป โดยทั่วไปสัญญาณกระดิ่งจะมีความถี่ในย่าน 700 เฮิร์ตซ์ ถึง 1,500 เฮิร์ตซ์ ซึ่งความถี่ของสัญญาณกระดิ่งถูกนำไปใช้ในโทรศัพท์แต่ละเครื่อง เพื่อเป็นการป้องกันการเรียกผิดพลาด หรือพูดง่าย ๆ ว่าทำการรับผิดพลาด สำหรับในกรณีที่เครื่องโทรศัพท์ ใช้ความถี่อยู่ในย่านเดียวกัน แต่สัญญาณกระดิ่งไม่ได้กำเนิดขึ้นมาจากส่วนของฐานเครื่องเดียวกัน จึงทำให้ไม่สามารถรับสัญญาณกระดิ่งด้วยกันได้ระหว่างโทรศัพท์สองเครื่อง

ทางด้านของส่วนมือถือ เมื่อได้รับสัญญาณที่ถูกส่งมาจากส่วนฐาน และตัวมือถือเองอยู่ในสถานะสแตนด์บาย สัญญาณเรียกเข้านี้จะถูกตีโมดูเลตโดยภาครับ และป้อนเข้าสู่ภาคตีเทคต์ สัญญาณกระดิ่ง ที่ภาคตีเทคต์สัญญาณกระดิ่งนี้ เป็นวงจรกรองเอาเฉพาะสัญญาณกระดิ่งความถี่เดียวกับเครื่องที่กำหนดเท่านั้น ถ้าเป็นสัญญาณกระดิ่งจากเครื่องอื่นจะไม่สามารถผ่านวงจรกรองชุดนี้ได้ สัญญาณกระดิ่งจากเครื่องส่งเดียวกันจะผ่านวงจรกรองเข้าไปสู่ภาคขยายเสียง และขับออกสู่ลำโพงหรือเปียโซโซมีเสียงออกมา ทำให้ทราบว่าขณะนี้มีสายเข้ามา ซึ่งตัวมือถือตอนนี้จะได้รับแรงดันเลี้ยงภาครับและภาคขยายจากแบตเตอรี่ที่ติดอยู่กับส่วนมือถือเอง



(ก) ส่วนมือถือ



(ข) ส่วนฐานโทรศัพท์

รูปที่ 2.24 บล็อกไดอะแกรมของโทรศัพท์ไร้สาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เมื่อมีสัญญาณกระดิ่งมาถึงที่ตัวมือถือ หากต้องการรับจะต้องเลือกสวิตช์ที่ตัวมือถือ จากตำแหน่งสแตนด์บายมายังตำแหน่งพูด (Talk) สัญญาณกระดิ่งก็就会被ตัดออก หลังจากนั้นระบบทุกส่วนของทั้งมือถือและส่วนฐานก็จะทำงาน ตั้งแต่ภาคส่งสัญญาณอาร์เอฟ, ภาคกำเนิดสัญญาณนำร่อง, ภาคขยายเสียง สัญญาณนำร่องและสัญญาณเสียงพูด จะถูกส่งไปยังภาคส่งโดยการมอดูเลตเข้ากับความถี่คลื่นพาห်ย่าน 49 เมกะเฮิร์ตซ์ สัญญาณที่มอดูเลตแล้วจะถูกส่งออกทางสายอากาศไปยังส่วนฐานโทรศัพท์

เมื่อส่วนฐานโทรศัพท์ได้รับสัญญาณที่ถูกส่งจากส่วนมือถือ ก็จะทำการดีมอดูเลตสัญญาณเสียงออกจากสัญญาณคลื่นพาห် และส่งไปทำการดีเทกต์สัญญาณนำร่อง และผ่านชุดกรองความถี่ต่ำ เมื่อสัญญาณนำร่องที่ดีเทกต์ได้แล้วมีความถี่ที่ถูกต้อง ภาคดีเทกต์สัญญาณนำร่องจะเป็นตัวให้พลังงานเพื่อให้ภาคขับรีเลย์ ซึ่งเป็นฮุกสวิตช์ (Hook-Switch) ให้อยู่ในตำแหน่งยกหู

ฮุกสวิตช์รีเลย์ในตำแหน่งนี้ จะทำให้ภาคส่งสัญญาณของส่วนฐาน โทรศัพท์ทำงานที่วงจรกรองความถี่ต่ำจะทำการบล็อกหรือ กั้นสัญญาณนำร่องออกไปพร้อมกับส่งผ่านสัญญาณเสียงพูด (ความถี่ช่วง 300 เฮิร์ตซ์ ถึง 3 กิโลเฮิร์ตซ์) เข้าสู่หม้อแปลงไฮบริด (Hybird Transformer) สัญญาณเสียงจากหม้อแปลงไฮบริดก็จะถูกส่งผ่านรีเลย์เพื่อส่งสัญญาณออกสู่สายโทรศัพท์ (รีเลย์อยู่ในตำแหน่งยกหู) หม้อแปลงไฮบริดยังผ่านสัญญาณเสียงระดับต่ำเข้าสู่ภาคส่งสำหรับใช้เป็นสัญญาณโทนแถบข้าง ให้กับส่วนมือถือ

ในกรณีรับสัญญาณเสียงจากสายโทรศัพท์ สัญญาณเสียงที่เข้ามาทางสายโทรศัพท์จะเข้ามาผ่านรีเลย์ของส่วนฐานโทรศัพท์ และผ่านไปยังหม้อแปลงไฮบริด ซึ่งขณะนี้รีเลย์อยู่ในตำแหน่งยกหู สัญญาณเสียงจะถูกส่งไปเข้าภาคมอดูเลตสัญญาณเสียงเข้ากับสัญญาณคลื่นพาห်ความถี่อยู่ในย่าน 1.7 เมกะเฮิร์ตซ์ หรือ 46 เมกะเฮิร์ตซ์ สัญญาณที่ผ่านการมอดูเลตแล้วจะถูกส่งออกอากาศโดยส่วนมือถือก็จะรับสัญญาณที่ส่งเข้ามาทางสายอากาศ ผ่านภาคดีมอดูเลตสัญญาณแล้วส่งไปยังภาคขยายเสียง เพื่อขยายสัญญาณเสียงออกมาทางลำโพง ในส่วนมือถือนี้ที่ตำแหน่งพูด (Talk) จึงจะสามารถสนทนากันได้กับสายที่เข้ามา

### 2.3.3 สัญญาณโทรออก

ที่กล่าวมาข้างต้นเป็นการรับสัญญาณการเรียกเข้า แต่สำหรับการโทรออกแล้วเราจะต้องเริ่มต้นที่ส่วนใดก่อน ซึ่งก็จะอธิบายให้ทราบ และจะมีความแตกต่างกันบางขั้นตอนกับสัญญาณเรียกเข้าเมื่อเราต้องการโทรออก จะต้องเซตส่วนมือถือตรงตำแหน่งของสวิตช์สแตนด์บายให้มาอยู่ในตำแหน่งพูด (Talk) ทำให้ภาคส่งสัญญาณทำงาน และจะกำเนิดสัญญาณนำร่องขึ้นมา สัญญาณนำร่องที่ถูกสร้างขึ้นมานี้ โดยปกติทั่วไปแล้วจะมีความถี่โทนอยู่ในช่วง 4-7 กิโลเฮิร์ตซ์ สัญญาณ

นาร่องจะถูกมอดูเลตกับสัญญาณคลื่นพาความถี่ 49 เมกะเฮิร์ตซ์ และส่งออกอากาศผ่านสายอากาศสู่เครื่องรับที่ส่วนฐานโทรศัพท์

สัญญาณที่ส่วนฐานรับเข้ามาจะถูกตีมอดูเลตเอาความถี่คลื่นพาออกก่อนแล้วส่งผ่านเข้าสู่ภาคดีเทกต์สัญญาณนาร่อง และวงจรกรองความถี่ต่ำผ่านต่อไปถ้าสัญญาณนาร่องมีความถี่ถูกต้องก็จะเกิดการกระตุ้นภาคขับรีเลย์สวิตซ์ให้ทำงาน ซึ่งก็จะอยู่ในสภาวะยกหู และสามารถกดหมายเลขที่ต้องการโทรออกได้ที่ภาคกรองความถี่ที่ต่ำผ่านนั้น จะยอมให้ความถี่ต่ำกว่า 3 กิโลเฮิร์ตซ์ผ่านได้เท่านั้น ดังนั้นสัญญาณนาร่องก็จะถูกบล็อกไว้ จะมีเฉพาะสัญญาณไดอัล (Dial) และสัญญาณเสียงเท่านั้นที่ผ่านได้

เมื่อแผงคีย์ตัวเลขที่หน้าปัดของโทรศัพท์ส่วนมือถือถูกกด จะเป็นการกดไดอัลพัลส์ (Dial Pulse) ของโทรศัพท์ไร้สาย สัญญาณนาร่องก็จะอินเตอร์รัพต์ตามระยะเวลาของแต่ละหมายเลขที่กด จะทำให้รีเลย์เปลี่ยนสภาวะจากยกหูไปเป็นวางหู เป็นเวลาเท่ากับสัญญาณนาร่องอินเตอร์รัพต์ ลักษณะการวางหูและยกหูของสวิตซ์รีเลย์นี้ จะเปลี่ยนเป็นไดอะลิ่งพัลส์ออกไปสู่คู่สายโทรศัพท์ สัญญาณไดอะลิ่งพัลส์นี้ก็จะถูกถอดรหัสที่ชุมสายโทรศัพท์เพื่อเปลี่ยนเป็นสัญญาณไดอัลพัลส์ให้ตรงกับไดอัลพัลส์ที่กดจากส่วนมือถือ และเรียกต่อไปยังโทรศัพท์ที่มีหมายเลขตรงกับที่กดจากส่วนมือถือ

จากที่กล่าวมาในสองหัวข้อใหญ่ๆข้างต้น เป็นขั้นตอนการทำงานของโทรศัพท์ไร้สายขณะที่สัญญาณเรียกเข้ามาและเมื่อทำการส่งสัญญาณโทรออก เมื่อผ่านทั้งสองขั้นตอนนี้แล้ว ขณะที่รีเลย์สวิตซ์อยู่ในตำแหน่งยกหู จะทำให้ภาคส่งทั้งส่วนมือถือและส่วนฐานทำงาน หรือเรียกว่าทุกระบบทำงาน โดยการทำงานนี้เป็นแบบฟูลดูเพล็กซ์โหมด นั่นก็หมายความว่า การรับฟังและการพูดสนทนาสามารถกระทำได้พร้อมๆ กันในเวลาเดียวกัน

เมื่อการสนทนาหรือการเรียกสิ้นสุดลง ในส่วนมือถือจะต้องเซตระบบกลับสู่สภาพปกติจากโหมดของการพูดสนทนา (Talk Mode) กลับมาสู่โหมดของการสแตนด์บาย (Stand By Mode) ซึ่งที่ส่วนฐานถูกเซตรีเลย์สวิตซ์ มาอยู่ในตำแหน่งวางหู เพื่อรอการเรียกสายเข้าหรือการโทรออกในครั้งต่อไป

### 2.3.4 เครื่องมือทดสอบโทรศัพท์ไร้สาย

เครื่องมือวัดและทดสอบมีความจำเป็นมากในการตรวจสอบแก้ไขปัญหาต่างๆ ที่เกิดขึ้นกับโทรศัพท์ไร้สาย ซึ่งโดยทั่วไปแล้วเครื่องมือตรวจวัดในขั้นต้นที่ใช้กันอย่างกว้างขวางและง่าย ก็มีมัลติมิเตอร์, ออสซิลโลสโคป และเครื่องกำเนิดสัญญาณเสียง แต่สำหรับบางกรณีหรือสำหรับ

ระดับงานที่ย่งยากซับซ้อนขึ้นไปอีก ในการตรวจสอบโทรศัพท์จำเป็นต้องอาศัยเครื่องมือทดสอบที่มีฟังก์ชันต่างๆ มากมาย ที่เกี่ยวข้องกับโทรศัพท์เข้ามาช่วยในงานตรวจสอบ

อย่างในกรณีที่ต้องการทดสอบสายโทรศัพท์สองเส้น จำเป็นต้องมีแบบของสายโทรศัพท์จำลอง โดยปกติพื้นฐานจะประกอบด้วยแหล่งจ่ายไฟตรง 48 โวลต์ อนุกรมกับตัวต้านทาน 1.5 กิโลโอห์มและอาจมีขั้วต่ออินพุต, เอาท์พุต สำหรับแรงดันกระดิ่งและทดสอบสัญญาณโทนต่างๆ รวมทั้งวัดสัญญาณไดอัลและสัญญาณเสียง

ในส่วนของสัญญาณกระดิ่ง หากจำเป็นหรือต้องการ จะต้องเป็นเครื่องหรือวงจรที่กำเนิดสัญญาณกระดิ่งได้ โดยมีความถี่เท่ากับ 20 เฮิรตซ์ และต้องสามารถปรับแรงดันเอาท์พุตของสัญญาณกระดิ่งได้ มีระดับแรงดันตั้งแต่ 45-100 โวลต์อาร์เอ็มเอส สัญญาณกระดิ่งนี้จะใช้ทดสอบโทรศัพท์ในกรณีพิเศษเท่านั้น เช่นทดสอบภาคตรวจจับสัญญาณกระดิ่งโทรศัพท์ ในทางอุดมคติแล้วชุดกำเนิดสัญญาณกระดิ่งจะต้องหยุดทำงานเองอัตโนมัติ เมื่อโทรศัพท์อยู่ในสภาวะยกหูเพราะถ้าไม่เป็นเช่นนั้นแล้ว เวลาใช้งานจริงจะต้องใช้ความระมัดระวังเป็นอย่างมาก ถ้าในสภาวะยกหูแล้วอาจจะมีแรงดันไฟสูงของสัญญาณกระดิ่ง 45-100 โวลต์อาร์เอ็มเอส จะผ่านเข้ามาได้อาจทำให้เกิดความเสียหายต่อวงจรภายในโทรศัพท์ได้

วงจรที่ช่วยในการตรวจสอบโทรศัพท์ที่พิเศษอีกอย่างหนึ่งคือ ชุดถอดรหัสสัญญาณไดอัลใช้ในกรณีต้องการตรวจสอบความถูกต้องของเลขหมายโทรศัพท์แต่ละเลขหมาย ของแต่ละเครื่องหรือคู่สาย

- ในการทดสอบสัญญาณความถี่อาร์เอฟ จะใช้เพื่อวัดระดับความแรงของสัญญาณอาร์เอฟของภาคส่งสัญญาณ ซึ่งก็มีวิธีการวัดที่ง่ายๆ โดยใช้มัลติมิเตอร์ควบคู่กับอาร์เอฟโพรบ (RF Probe) และอาร์เอฟโพรบนี้ก็สามารถวัดโดยสัมผัสกับเสาอากาศได้โดยตรง เพื่อวัดระดับสัญญาณอาร์เอฟแต่ในกรณีของภาคส่งในย่านความถี่ 1.7 เมกะเฮิรตซ์ แล้วไม่สามารถทำได้โดยวิธีนี้ เนื่องมาจากในย่าน 1.7 เมกะเฮิรตซ์ นี้ใช้สายอากาศที่เป็นสายไฟเมน (ไฟบ้าน 220 โวลต์) แต่สามารถวัดได้โดยใช้โพรบชนิดอื่น

#### 2.4 การตรวจสอบโทรศัพท์ไร้สาย

การตรวจสอบการทำงานของโทรศัพท์ไร้สายนั้น หากเป็นช่างบริการที่ที่ประสบการณ์ในการตรวจสอบมานานแล้ว ก็คงจะใช้วิธีข้ามขั้นตอนนี้ไปยังอาการที่ปรากฏอยู่ของโทรศัพท์เลย ซึ่งก็เป็นความสามารถเฉพาะตัว แต่สำหรับช่างบริการมือใหม่หรือผู้ที่เพิ่งจะเข้ามาอยู่ในวงการโทรศัพท์ไร้สาย หากต้องการความรวดเร็วในการตรวจสอบ จำเป็นต้องอาศัยการตรวจสอบตามตารางหรืออาศัยขั้นตอนพื้นฐาน ซึ่งเป็นลำดับขั้นตอนเริ่มต้นจนพบอาการเสียของโทรศัพท์

### 2.4.1 การทดสอบการทำงานของโทรศัพท์ไร้สาย

เมื่อกล่าวถึงเทคนิคของช่างซ่อมโทรศัพท์ไร้สายทั้งหลายแล้ว แต่ละคนอาจจะมีเทคนิคในการตรวจซ่อมไม่เหมือนกัน แต่ส่วนใหญ่แล้วพื้นฐานความจริงในการเริ่มต้นทดสอบนั้นจะเหมือนกันหมด จะแตกต่างกันก็เพียงเล็กน้อยบางขั้นตอนเท่านั้นเอง โดยมากแล้วจะมีลำดับขั้นตอนในการทดสอบโทรศัพท์ เริ่มต้นจากการทดสอบสัญญาณกระดิ่ง, สัญญาณไคอัลทอน, ทดสอบสัญญาณไคอัลททดสอบเสียง ตามลำดับ ซึ่งขั้นตอนเหล่านี้จะนำไปสู่การตรวจซ่อมในอาการที่มีความยุ่งยากขึ้นไปอีก เช่น การชอร์ตการรบกวนและข้ามช่องสัญญาณกัน เป็นต้น

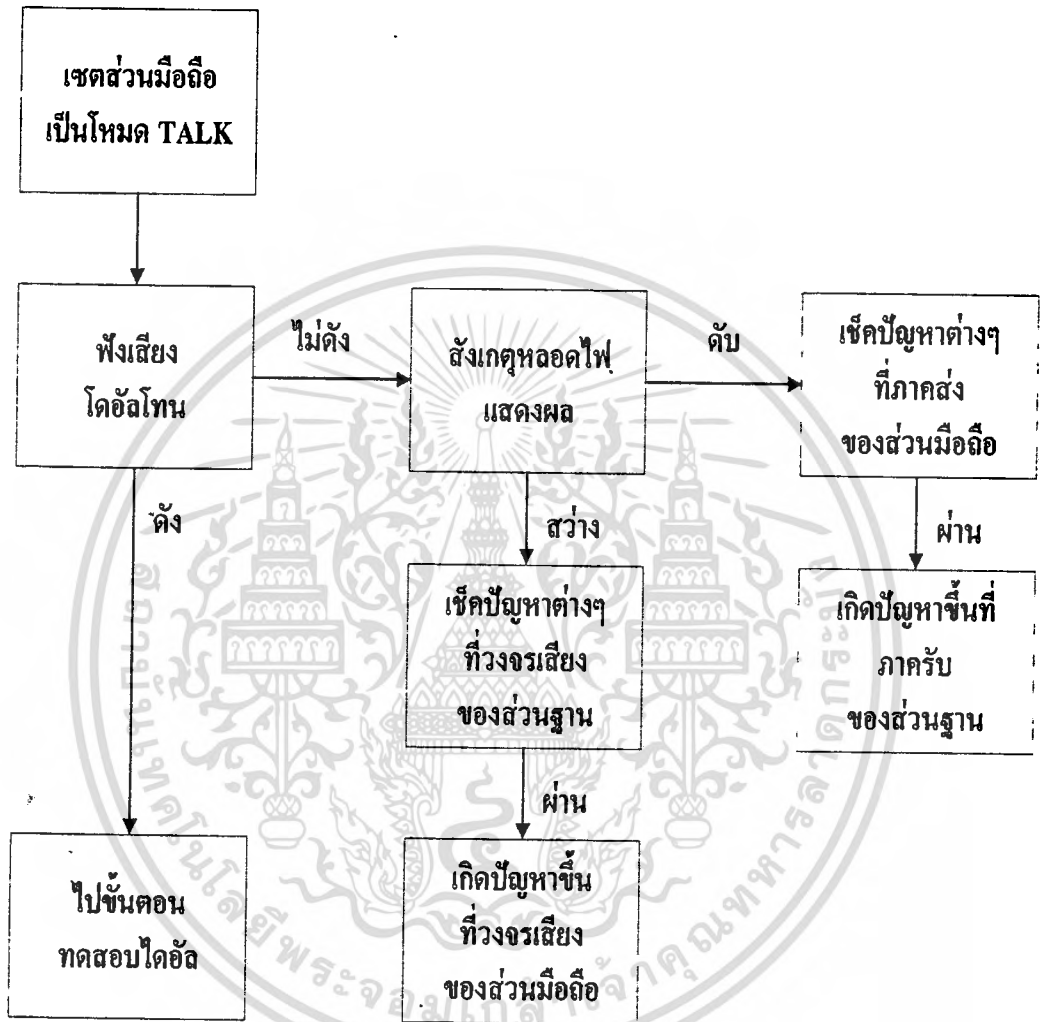
### 2.4.2 ทดสอบสัญญาณกระดิ่ง

การทดสอบสัญญาณกระดิ่งนั้นจะต้องใช้แบบจำลองคู่สายโทรศัพท์แทนสายโทรศัพท์ปกติ และต่อกับเครื่องกำเนิดสัญญาณกระดิ่ง เซตที่ส่วนมือถือให้อยู่ในสถานะสแตนด์บาย (วางหูโทรศัพท์) จากนั้นปรับแรงดันสัญญาณกระดิ่งที่เครื่องกำเนิดสัญญาณกระดิ่ง ให้มีระดับแรงดันประมาณ 100 โวลท์อาร์เอ็มเอส กระดิ่ง (อาจจะเป็นบัชเชอร์, เปียชโซ หรือลำโพง) ที่ส่วนมือถือก็จะมีเสียงจากสัญญาณกระดิ่งความถี่ 20 เฮิร์ตซ์ ที่ภาคคีเทคเตอร์ได้รับเข้ามา ทำให้ภาคส่งอาร์เอฟที่ส่วนฐานโทรศัพท์ทำงาน และมอดูเลตสัญญาณกระดิ่ง 20 เฮิร์ตซ์ เข้ากับคลื่นพาห์อาร์เอฟความถี่ 700-1,500 เฮิร์ตซ์ ทำให้ภาครับในส่วนมือถือดีเทคต์สัญญาณความถี่อาร์เอฟผ่านวงจรกรองความถี่พร้อมกับดีเทคต์สัญญาณเอาสัญญาณกระดิ่งออกมาทำการขยายส่งออกบัชเชอร์, เปียชโซ หรือลำโพง

ถ้าหากการทดสอบได้ผลตามที่กล่าวมาข้างต้น ให้ทำการลดค่าแรงดันของสัญญาณกระดิ่งลงมาอย่างช้า ๆ พร้อมกับสังเกตค่าแรงดันประมาณที่สัญญาณกระดิ่งหยุดดัง เหตุที่ต้องทำเช่นนี้เพราะว่าในโทรศัพท์ไร้สายบางยี่ห้อหรือบางรุ่นจะเซตระดับของแรงดันกระดิ่งไว้ต่ำกว่า 45 โวลท์ ซึ่งนับว่าดีมาก แต่โดยมาตรฐานส่วนใหญ่แล้วจะเซตระดับแรงดันไว้ที่ 45 โวลท์พอดี ก็ยังถือว่าเป็นปกติ แต่ถ้าเมื่อใดวงจรตรวจจับแรงดันของสัญญาณกระดิ่งถูกตั้งไว้ที่ระดับสูงกว่า 45 โวลท์ ถือว่าวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่งผิดปกติ ต้องทำการตรวจเช็คที่วงจรดีเทคเตอร์สัญญาณกระดิ่งที่ส่วนฐานของโทรศัพท์

ในส่วนฐานโทรศัพท์จะมีปุ่มเรียก (Cell) เพื่อใช้กดเรียกจากส่วนฐานไปยังส่วนมือถือ โดยไม่ต้องใช้สัญญาณกระดิ่งจากคู่สายโทรศัพท์ ถ้าหากว่าการใช้สัญญาณกระดิ่งป้อนเข้าทางคู่สายโทรศัพท์ ถ้าหากว่าการใช้สัญญาณกระดิ่งป้อนเข้าทางคู่สายโทรศัพท์จำลองแล้วโทรศัพท์ไม่มีเสียงกระดิ่งดังขึ้นที่ส่วนมือถือ ก็ให้ใช้วิธีกดปุ่มเรียกนี้แทน ซึ่งปุ่มเรียกนี้จะกระตุ้นให้ภาคส่งสัญญาณอาร์เอฟ และเกิดการมอดูเลตของสัญญาณกระดิ่งกับคลื่นพาห์ที่ส่วนฐานทำให้มีเสียงกระดิ่งดังขึ้น

ที่ส่วนมือถือ ปุ่มเรียกนี้จะใช้ในกรณีที่ไม่ได้ขึ้นสัญญาณกระดิ่งจากเครื่องกำเนิดสัญญาณกระดิ่ง และไม่ใช้วงจรตีเทกเตอร์สัญญาณกระดิ่งของส่วนฐานโทรศัพท์



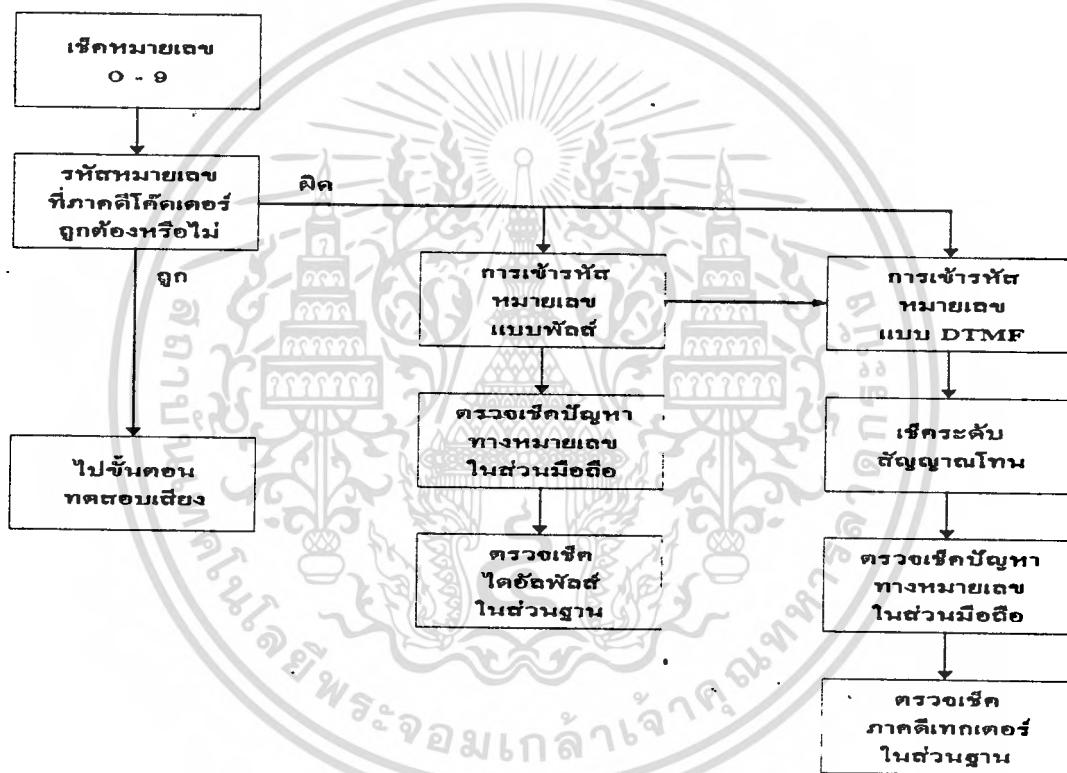
รูปที่ 2.25 รูปตารางโฟลว์ชาร์ตขั้นตอนทดสอบสัญญาณกระดิ่ง

เมื่อกดปุ่มเรียกแล้วปรากฏว่ามีเสียงดังขึ้นที่ส่วนมือถือ ก็สามารถที่จะแยกอาการเสียที่เกิดขึ้นได้ ว่าเกิดจากส่วนฐานโทรศัพท์ที่ภาคตรวจจับสัญญาณกระดิ่งหรือภาคส่ง แต่ถ้ากดปุ่มคอลแล้วไม่มีเสียงดังที่ส่วนมือถือ ก็สามารถระบุอาการเสียได้ว่าเกิดที่ภาคส่งของส่วนฐานหรือเกิดที่ภาครับตีเทกต์สัญญาณกระดิ่งของส่วนมือถือ ซึ่งการตรวจเช็คสัญญาณกระดิ่งนี้สามารถเขียนเป็นตารางโฟลว์ชาร์ต (Flow Chart) ได้ดังรูปที่ 2.25 ซึ่งรวมไปถึงการตรวจเช็คสัญญาณไดอัลด้วย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 2.4.3 ทดสอบสัญญาณไดอัล-โทน

เมื่อทำการตรวจเช็คสัญญาณการคิงแล้วเซตทุกอย่างกลับคืนสภาพเดิม เอาเครื่องกำเนิดสัญญาณกระดิ่งออก เริ่มทำการป้อนสัญญาณไดอัล-โทนจากเครื่องกำเนิดเข้าสู่ตู้สายโทรศัพท์จำลอง ปรับระดับแรงดันไดอัล-โทนไว้ที่ประมาณ 50 มิลลิโวลต์อาร์เอ็มเอส ความถี่อยู่ในย่าน 300 เฮิรตซ์ ถึง 3 กิโลเฮิรตซ์ เซตส่วนมือถือมาอยู่ในสภาวะยกหู (Talk) และฟังเสียงไดอัล-โทน จะสังเกตเห็นหลอดไฟแสดงสภาวะการใช้สายติดสว่างที่ส่วนฐานโทรศัพท์ ซึ่งโดยส่วนใหญ่แล้วโทรศัพท์ไร้สายทุกเครื่องจะมีหลอดไฟแสดงสภาวะการยกหูติดตั้งไว้ให้



รูปที่ 2.26 ตารางการตรวจเช็คการเข้ารหัสเลขหมาย

เมื่อส่วนมือถืออยู่ในโหมดยกหู(Talk)ภาคส่งอาร์เอฟและภาคกำเนิดสัญญาณ โทนจะทำงาน ภาครับของส่วนฐานทำการตรวจจับ และดีเทกต์สัญญาณอาร์เอฟพร้อมกับตอบสนองต่อสัญญาณนำร่องเมื่อเกิดการดีเทกต์สัญญาณ โทนจะทำให้หม้อแปลงไฮบริดขับรีเลย์ให้เข้าสู่สภาวะยกหู เป็นการต่อระบบภายในเครื่องเข้ากับตู้สายโทรศัพท์ภายนอก ดังนั้นหลอดไฟแสดงสภาวะการใช้สายจะติดสว่างขึ้น

การทดสอบสัญญาณไดอัล-โทนในส่วนมือถือ อันดับแรกก็ต้องยกหูโทรศัพท์โหมดสวิตซ์สแตนด์บายอยู่ในตำแหน่งยกหู (Talk) สังเกตการติดสว่างของหลอดไฟแสดงการใช้สายคงได้กล่าวมาแล้ว เมื่อไฮบริดรีเลย์ถูกขับให้ทำงานหน้าสัมผัสจะต้องอยู่ในตำแหน่งยกหู จะทำให้ภาคส่งอาร์เอฟที่ส่วนฐานทำงาน พร้อมกับมอดูเลตสัญญาณไดอัลโทนจากคู่สายโทรศัพท์เข้ากับคลื่นพาห์อาร์เอฟ ส่งมายังภาครับของส่วนมือถือ และทำการดีเทกต์สัญญาณส่งเข้าสู่ภาคขยายเสียงออกทางหูฟังต่อไป ถ้าได้ยินเสียงก็แสดงว่าทั้งสองส่วนทำงาน

ถ้าหากว่าหลอดไฟแสดงการใช้สายไม่สว่าง ปัญหาอาจเกิดขึ้นกับส่วนอื่น ทดลองได้โดยกดปุ่มเรียกแล้วไม่ได้ยินเสียงกระดิ่ง พร้อมกับหลอดแสดงสถานะการใช้สายไม่สว่าง และไม่ได้ยินเสียงไดอัล-โทน ปัญหาจะเกิดขึ้นกับภาคแหล่งจ่ายไฟของส่วนฐาน เพราะว่าแหล่งจ่ายไฟที่ไม่ปกติจะทำให้ภาคส่งและภาครับของส่วนฐานไม่ทำงาน หรือถ้าไม่เช่นนั้นแล้วแบตเตอรี่ในส่วนมือถืออาจจะเสีย, เสื่อม, หมดจะทำให้ภาคส่งและภาครับส่วนมือถือไม่ทำงาน

ในกรณีที่กดปุ่มเรียกแล้วสัญญาณกระดิ่งไปดังในส่วนมือถือ และหลอดไฟแสดงสถานะการใช้สายติดสว่าง แต่เมื่อป้อนสัญญาณกระดิ่งจากเครื่องกำเนิดสัญญาณกระดิ่งเข้าไปแล้วไม่มีเสียงกระดิ่งดังอีกทั้งยังไม่ได้ยินไดอัลโทนอีก ข้อบกพร่องตรงนี้อาจเกิดจากสายโทรศัพท์ชำรุด, ขาดใน หรือว่าลัดวงจรระหว่างสองสายได้ แต่ถ้าหากกดปุ่มเรียกแล้วมีสัญญาณกระดิ่งดังที่ส่วนมือถือ และหลอดแสดงการใช้สายสว่าง หากไม่ได้ยินเสียงอะไรเลย ที่ภาครับของส่วนมือถือเกิดความผิดปกติให้ตรวจเช็คคู่มือที่ภาครับนี้ การตรวจเช็คสามารถดูตารางโพลาร์ชาร์ตได้ในรูปที่ 2.25

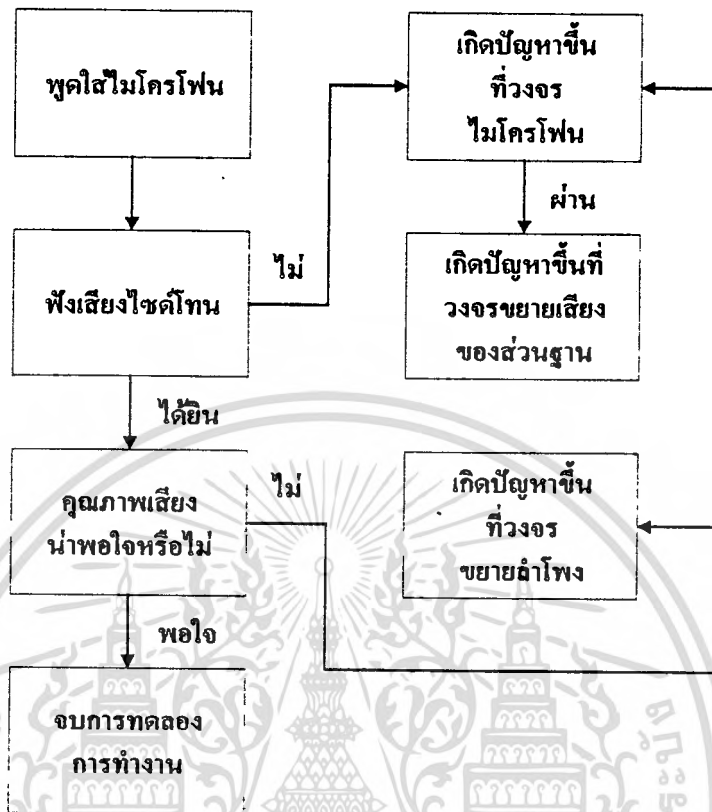
#### 2.4.4 ทดสอบไดอัลเลขหมาย

มาถึงขั้นตอนการทดสอบสัญญาณเลขหมาย ซึ่งเป็นสัญญาณเลขหมายตั้งแต่ 0 ถึง 9 และการแสดงการถอดรหัสที่ถูกต้องในภาคไดอัลดีโคเดออร์ ถ้าหากเกิดปัญหาและความผิดพลาดขึ้นจะทำให้สัญญาณเลขหมายมีปัญหาตามไปด้วย เช่น การกดเลขหมายได้ไม่ครบทุกเลขหมาย หรือลำดับขั้นของการตรวจเช็คการถอดรหัสเลขหมายนี้ ดังแสดงตารางโพลาร์ชาร์ตไว้ในรูปที่ 2.26

#### 2.4.5 ทดสอบวงจรเสียง

การตรวจเช็คในอาการต่างๆ ที่กล่าวมา เป็นเพียงการตรวจเช็คการเชื่อมต่อดังกันระหว่างส่วนฐานโทรศัพท์กับส่วนมือถือเท่านั้น แต่สำหรับในขั้นตอนการทดสอบวงจรเสียงนี้ จะรวมไปถึงการเชื่อมต่อระหว่างระบบโทรศัพท์ไร้สายกับคู่สายโทรศัพท์ด้วย เพราะนอกจากความผิดปกติจะเกิดขึ้นกับตัวโทรศัพท์ไร้สายเองแล้ว ยังอาจมีความผิดปกติกับคู่สายโทรศัพท์หรือสายโทรศัพท์จากชุมสายก็ได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.27 ตารางลำดับขั้นการตรวจเช็ควงจรเสียง

การทดสอบคุณภาพของเสียงและระดับของสัญญาณเสียงที่สนทนากันภายในคู่สายโทรศัพท์ บางครั้งการสนทนากันอาจจะได้ยินระดับเสียงของคู่สนทนาไม่ชัดเจน บางทีก็เบาหรือไม่มีก็ดังมากจนเสียงเพี้ยนไปเลย หากเมื่อเกิดอาการเช่นนี้ การตรวจเช็คสามารถทำได้โดยอาศัยเฮซีโวลท์มิเตอร์ นำมาวัดระดับสัญญาณที่คู่สายโทรศัพท์จำลองในลักษณะคร่อมกับคู่สาย (ขนาม) ควรวัดที่คู่สายใกล้กับตัวเครื่องโทรศัพท์มากที่สุด เพื่อไม่ต้องการให้เกิดการลดทอนสัญญาณ จากนั้นทดลองพูดเข้าไปที่ส่วนมือถือในระดับเสียงปกติ จะต้องสามารถอ่านแรงดันที่เฮซีโวลท์ได้ไม่ต่ำกว่า 0.1 โวลท์อาร์เอ็มเอสถ้าหากว่าต่ำกว่านี้แล้วถือว่าเกิดข้อผิดพลาดขึ้นที่ส่วนมือถือ ดังตารางโพล์ชาร์ตแสดงลำดับขั้นการตรวจเช็คในรูปที่ 2.27

## 2.5 การแก้ไขอาการเสียต่าง ๆ

จากความผิดปกติส่วนใหญ่ที่ได้กล่าวมานั้น สามารถที่จะแก้ไขได้ไม่ยากเย็นนัก หากสามารถแยกอาการผิดปกติออกมาได้ว่าเกิดอยู่ในวงจรส่วนไหนซึ่งเป็นการล้อมกรอบการตรวจเช็คเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วงจรให้แคบเข้ามาอีก รวมทั้งเวลาที่ใช้ไปในการตรวจเช็คก็นั้นน้อยมาก ในบางครั้งการตรวจซ่อม อาจทำให้เกิดปัญหาหลายอย่างตามมา เช่นเครื่องอาจจะทำงานได้ไม่ดีเท่าเดิม ซึ่งปัญหานี้พบมาก ในกลุ่มช่างบริการที่ขาดความละเอียด และความไม่มีมาตรฐานในการตรวจเช็ค สำหรับช่างบริการ ที่สมควรจะมีการตรวจสอบการทำงานทั้งระบบ เพื่อเปรียบเทียบมาตรฐานให้เท่ากับของเดิม หรือ อย่างน้อยที่สุดก็ให้เท่ากับของเดิม หรือน้อยที่สุดก็ให้ใกล้เคียงกับมาตรฐานเดิมมากที่สุด

การตรวจเช็คอย่างละเอียดหลังจากพบว่า อาการผิดปกติที่เกิดขึ้นอยู่ในส่วนใดของวงจร หรือส่วนไหนของระบบ จากนั้นก็ต้องทำการตรวจเช็คหาอุปกรณ์หรือส่วนที่ชำรุดต่อไป ในตอนนี้ ก็จะเริ่มจากการติดต่อกันระหว่างส่วนฐาน โทรศัพท์กับส่วนมือถือ

### 2.5.1 สัญญาณกระดิ่งที่ส่วนมือถือไม่ดัง

ปัญหาที่เกิดจากสัญญาณกระดิ่งที่ส่วนมือถือไม่ดัง และพิจารณาแล้วว่าเกิดความผิดปกติ ขึ้นที่ภาคส่งของส่วนฐานและภาครับของส่วนมือถือ การตรวจเช็คอันดับแรกต้องทำการวัดระดับ ความแรงของสัญญาณอาร์เอฟของภาคส่งส่วนฐาน กรณีภาคส่งที่ใช้ความถี่ย่าน 1.7 เมกะเฮิร์ตซ์ การตรวจวัดระดับสัญญาณอาร์เอฟทำได้ยากมากและอาจเกิดอันตรายทั้งต่อผู้ตรวจเช็คเอง หรือต่อ เครื่องมือที่ทำการวัดด้วยเพราะภาคส่งในย่าน 1.7 เมกะเฮิร์ตซ์นี้ใช้การมอดูเลตสัญญาณอาร์เอฟเข้าสู่สายอากาศซึ่งเป็นสายไฟตามบ้าน ดังนั้นการวัดสัญญาณอาร์เอฟของภาคส่งย่านนี้เราจะต้องใช้ เครื่องมือเฉพาะ ซึ่งก็มีอยู่แล้วในเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

สำหรับในการวัดความแรงสัญญาณอาร์เอฟในภาคส่งย่านความถี่ 46 เมกะเฮิร์ตซ์ ลักษณะ การใช้อาร์เอฟโพรบวัดสัญญาณนั้น จะใช้ปลายของโพรบสัมผัสกับสายอากาศของภาคส่งส่วนฐาน โทรศัพท์โดยตรง ซึ่งวัดขณะที่กดปุ่มเรียกที่ส่วนฐาน และอ่านค่าแรงดันที่โวลท์มิเตอร์

โดยปกติแล้วทั้งภาคว่าในย่าน 1.7 เมกะเฮิร์ตซ์ หรือ 46 เมกะเฮิร์ตซ์ จะสามารถอ่านค่า แรงดันของสัญญาณอาร์เอฟที่โวลท์มิเตอร์ได้ประมาณ 4 โวลท์ ถือว่าเครื่องหรือภาคส่งไม่ผิดปกติ และสามารถทำงานได้ดี แต่ถ้าหากอ่านค่าแรงดันได้ประมาณครึ่งหนึ่งหรือประมาณ 2 โวลท์ นั้นก็ หมายความว่าภาคส่งถูกปิดสัญญาณไว้ หรือไม่ต่อสัญญาณออกสู่สายอากาศในกรณีที่วัดค่าแรงดัน ไม่ได้เลยหรือเป็นศูนย์โวลท์ ภาคส่งของส่วนตัวฐานเสียบแน่นอน ซึ่งอาการเสียบส่วนมากจะอยู่ใน ภาคเอาต์พุตสุดท้ายของภาคส่ง และการตรวจเช็คก็จะเริ่มจากภาคเอาต์พุตย้อนกลับไปอินพุต โดย วัดแรงดันสัญญาณเอซีและตัวต้านทานในภาคเอาต์พุตสุดท้าย และภาคกำเนิดสัญญาณอาร์เอฟใน ภาคส่ง

ในกรณีที่วัดแรงดันอาร์เอฟเอาต์พุตแล้วปรากฏว่ามีแรงดันปกติ อาจเกิดการผิดพลาด ทางความถี่อาร์เอฟได้ รวมทั้งการมอดูเลตสัญญาณกระดิ่ง การตรวจเช็คให้เปิดภาคส่งอาร์เอฟให้

ทำงานแต่ไม่มีการมอดูเลตสัญญาณกระดิ่ง ทำการวัดความถี่อาร์เอฟอย่างเดี่ยวด้วยเครื่องมือวัดความถี่ ถ้าหากความถี่ที่วัดออกมาได้มีความผิดพลาดของความถี่อาร์เอฟเกิน 2 กิโลเฮิร์ตซ์ ต้องทำการปรับแต่งหรือจูนความถี่อาร์เอฟด้านส่งของส่วนฐานใหม่ให้ถูกต้อง

อาการผิดปกติของสัญญาณกระดิ่งที่ส่วนมือถือไม่ดั่งนั้น บางทีอาจเกิดจากการมอดูเลตสัญญาณกระดิ่งผิดปกติ ในขณะที่ภาคส่งทำงาน สัญญาณกระดิ่งที่จะมอดูเลต (ความถี่ 700-1,500 เฮิร์ตซ์) ไม่ว่าจะเป็นสัญญาณกระดิ่งจากส่วนฐาน (จากปุ่มเรียก) หรือจากคู่สายโทรศัพท์ที่จะทำการมอดูเลตกับความถี่อาร์เอฟนั้น จำเป็นต้องมีความถี่และแอมพลิจูดที่ถูกต้อง เพราะไม่เช่นนั้นแล้วสัญญาณกระดิ่งนี้จะไม่สามารถผ่านวงจรกรองความถี่ในส่วนมือถือ

สัญญาณกระดิ่งเองที่ผลิตขึ้นจากส่วนฐานจะมีความถี่เบี่ยงเบน 3 ถึง 4 กิโลเฮิร์ตซ์ ความถี่เบี่ยงเบนของสัญญาณกระดิ่ง สามารถวัดได้โดยอาศัยเครื่องวัดความถี่ของสัญญาณกระดิ่ง และใช้มิเตอร์วัดความถี่เบี่ยงเบน ซึ่งมีเตอร์นี้จะมืออยู่แล้วในชุมสายโทรศัพท์จำลอง ดังได้ยกตัวอย่างแล้วในตอนต้น

เมื่อภาคส่งของส่วนฐานปกติ ต้องเกิดข้อบกพร่องที่ภาครับของส่วนมือถือแน่นอน การตรวจเช็คภาครับนั้นต้องทำการส่งสัญญาณอาร์เอฟไปยังภาครับส่วนมือถือโดยมีการมอดูเลตสัญญาณกระดิ่งไปด้วย (พร้อมกับปรับสัญญาณกระดิ่งให้เบี่ยงเบน 4 กิโลเฮิร์ตซ์) ใช้โวลท์มิเตอร์วัดแรงดันไฟสลับ ซึ่งเป็นแรงดันสัญญาณกระดิ่งโดยต่อผ่านโพรบก่อน การวัดเราจะวัดสัญญาณเอาท์พุทของภาคคิมมอดูเลตในภาครับของส่วนมือถือ หากต้องการความแน่นอนต้องใช้ฮอสซิลโลสโคปวัดสัญญาณ ซึ่งก็จะพบการผิดเพี้ยนของสัญญาณเนื่องจากการคิมมอดูเลตผิดพลาด นั่นก็คือเกิดการผิดปกติที่ภาคคิมมอดูเลเตอร์ของภาครับส่วนมือถือ

แต่ถ้าหากวัดสัญญาณที่เอาท์พุทภาคคิมมอดูเลเตอร์แล้วไม่มีสัญญาณออกมาแต่อย่างใด จะต้องเกิดความผิดปกติขึ้นที่ภาคอาร์เอฟและภาคไอเอฟของภาครับส่วนมือถือ การตรวจเช็คนี้ให้ทำการวัดสัญญาณความถี่ที่ฮอสซิลเลเตอร์แต่ละตัวในภาครับ และวัดสัญญาณไอเอฟเอาท์พุทของภาคขยายไอเอฟด้วย เพื่อที่จะทำให้ทราบว่าจะจูนส่วนมิกเซอร์ทำงานได้ปกติหรือไม่ ซึ่งถ้าไม่มีสัญญาณแต่อย่างใดก็แสดงว่า ภาคฮอสซิลเลเตอร์, ภาคขยายไอเอฟ หรือภาคมิกเซอร์ ของภาครับส่วนมือถือเสียหรือผิดปกติ

เมื่อวัดสัญญาณที่เอาท์พุทภาคคิมมอดูเลเตอร์ในส่วนของมือถือ ปรากฏว่ามีสัญญาณออกมาปกติดี ภาครับส่วนมือถือก็ปกติดี ดังนั้นข้อบกพร่องหรือส่วนที่เสียจะต้องอยู่ในภาคตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง หรือภาคคิมมอดูเลตสัญญาณกระดิ่ง, ภาคขยายเสียง, ตัวลำโพงหรือเปียโซโซ ในการตรวจเช็คก็อาศัยการป้อนสัญญาณเสียงจากเครื่องกำเนิดสัญญาณเสียงเข้ากับส่วนฐาน แล้วส่งมายังส่วนมือถือ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ใช้โพรบวัดแรงดันที่จุดก่อนเข้าภาคตีเทกต์หรืออินพุตของภาคตีเทกต์สังเกตเข็มมิเตอร์ ถ้าไม่มีการเปลี่ยนแปลงหรืออ่านค่าแรงดันไม่ได้ ให้ย้ายโพรบมาวัดที่เอาต์พุตของภาคตีเทกต์ พร้อมกับปรับความถี่ที่เครื่องกำเนิดสัญญาณ จนกว่าจะมีระดับแรงดันสัญญาณที่เอาต์พุตของภาคตีเทกต์ จากนั้นให้วัดความถี่ที่เครื่องกำเนิดสัญญาณ แล้วทำการปรับภาคกำเนิดสัญญาณกระดิ่งให้มีความถี่ตรงกับที่วัดได้ การปรับนั้นจะปรับที่ส่วนฐาน ถ้าปรับความถี่ทุกความถี่แล้ววัดแรงดันเอาต์พุตไม่ได้เลย ก็แสดงว่าภาคตีเทกต์สัญญาณกระดิ่งเสีย

ถ้าหากว่ามีแรงดันสัญญาณที่เอาต์พุตของภาคตีเทกต์สัญญาณกระดิ่ง แต่กระดิ่งไม่ดัง ให้ย้ายโพรบไปวัดที่เอาต์พุตของภาคขยายก็เสีย แต่ถ้ามีสัญญาณออกมาลำโพงหรือเปียโซโซน่าจะเสียหรือบางทีสายลำโพงอาจจะขาดได้

จากที่กล่าวมา เป็นการทดสอบสัญญาณกระดิ่งจากการกดสวิทช์เรียกที่ส่วนฐานโทรศัพท์หรือการกำเนิดสัญญาณกระดิ่งจากส่วนฐานเอง แต่ถ้าเป็นสัญญาณกระดิ่งจากคู่สายโทรศัพท์แล้วจะมีการทดสอบอย่างไรจึงจะทราบสาเหตุได้

การตรวจเช็คอาการผิดปกติเนื่องจากไม่มีสัญญาณกระดิ่งที่ส่วนมือถือ จากสัญญาณกระดิ่งที่มาจากคู่สายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ อาการผิดปกตินี้วิธีการตรวจหาข้อบกพร่องได้ไม่ยากนัก ซึ่งส่วนใหญ่จะตรวจเช็คที่ส่วนฐานโทรศัพท์ ในตอนแรกเลยต้องตรวจสอบดูที่ส่วนฐานโทรศัพท์ว่าอยู่ในสภาวะวางหูตามการควบคุมจากส่วนมือถือหรือยัง โดยที่เราจะอาศัยการวัดค่าความต้านทานของคู่สายโทรศัพท์ ถ้ามีความต้านทานสูง โทรศัพท์ก็อยู่ในสภาวะวางหู แต่ถ้าได้ค่าความต้านทานต่ำ แสดงว่าโทรศัพท์ถูกยกหูอยู่หรือถ้าวัดได้ค่าความต้านทานศูนย์โอห์ม แสดงว่าสายลัดวงจร

บางกรณีที่มีเครื่องโทรศัพท์ไร้สายอยู่ใกล้เสียงกันอีกเครื่องหนึ่ง เป็นไปได้ว่าอาจจะบังเอิญที่ส่วนมือถือที่นั่นยกหูอยู่และมีสัญญาณนำร่อง, สัญญาณความถี่คลื่นพาห์ ตรงกับส่วนฐานที่กำลังตรวจสอบอยู่ นั่นก็เป็นอีกกรณีหนึ่ง แต่สามารถสังเกตได้ว่าอาการเช่นนี้จะเกิดขึ้นบางครั้ง บางคราว ไม่เป็นตลอดเวลา อีกกรณีอาจจะเนื่องจากชุดบริจค์ไดโอดในส่วนฐานโทรศัพท์ลัดวงจร เป็นเหตุให้ค่าความต้านทานของสายโทรศัพท์ลดต่ำลงมามาก

การตรวจสอบจะมุ่งเน้นมาที่ส่วนฐานโทรศัพท์ เมื่อทำการวางโทรศัพท์ให้อยู่ในสภาวะวางหู จะทำการตรวจที่ภาคตีเทกต์สัญญาณกระดิ่งที่ส่วนฐานโทรศัพท์ก่อน โดยการป้อนสัญญาณกระดิ่งต่อเนื่องเข้าไปยังจุดต่อคู่สายโทรศัพท์ที่ส่วนฐาน ใช้เอซีโวลท์มิเตอร์วัดแรงดันที่อินพุตของภาคตีเทกต์สัญญาณกระดิ่ง ถ้าวัดไม่ได้แสดงว่าสายโทรศัพท์ขาด

โทรศัพท์ไร้สายส่วนมากมักจะใช้อุปได้ไอโซเลเตอร์ทำหน้าที่ตรวจจับสัญญาณกระดิ่งในภาคตีเทกต์สัญญาณกระดิ่ง การตรวจเช็คในภาคนี้กระทำโดยย้ายเอซีโวลท์มิเตอร์มาวัดแรงดันที่

เอาท์พุทของออปโตไอโซเลเตอร์ ซึ่งจะทำงานเป็นสวิตช์ เพื่อให้ภาคส่งความถี่อาร์เอฟ และภาคกำเนิดสัญญาณกระดิ่ง 700-1,500 เฮิร์ตซ์ทำงานได้ ถ้าหากสัญญาณกระดิ่งไม่ดังและทำงานไม่ต่อเนื่อง จะตรวจเช็คที่อุปกรณ์ตัวนี้

## 2.5.2 ไม่มีสัญญาณไดอัล-โทน

ถ้าหากว่าอาการไม่มีสัญญาณไดอัล-โทนมาดังที่ลำโพงของส่วนมือถือแต่หลอดไฟแสดงสถานะการใช้สายสว่างขึ้น ปัญหาอาจเกิดจากการติดต่อกันระหว่างส่วนฐานกับส่วนมือถือ การตรวจเช็คขั้นแรกจะทำการเช็คที่ภาคส่งขณะมอดูเลตกับสัญญาณนำร่อง สัญญาณที่มอดูเลตต้องมีความถี่และแอมพลิจูดถูกต้อง เพราะภาคดีเทกต์สัญญาณโทนจะไม่ตอบสนองสัญญาณที่มีความถี่ผิดเพี้ยนและมีความแรงสัญญาณต่ำ

การตรวจเช็คที่ส่วนฐานของโทรศัพท์ ในส่วนนี้เองจะต้องมีการรับและตีมอดูเลตสัญญาณความถี่ อาร์เอฟจริง ๆ โดยจะมีค่าความถี่เบี่ยงเบน 3 กิโลเฮิร์ตซ์ ต่อออสซิลโลสโคปวัดที่เอาท์พุทของภาคตีมอดูเลตของภาครับในส่วนฐาน โทรศัพท์ เป็นภาครับย่านความถี่ 49 เมกะเฮิร์ตซ์ ถ้าหากว่าสัญญาณที่ได้ออกมามีความผิดเพี้ยนของสัญญาณแสดงว่าภายในภาครับมีอุปกรณ์เสียอยู่ซึ่งจะเป็นอุปกรณ์ตัวไหนนั้นต้องหาสิ๊กเข้าไปอีก

ในส่วนฐานโทรศัพท์นั้นภาครับประกอบไปด้วยหลายส่วนประกอบ ตั้งแต่ภาคขยายสัญญาณอาร์เอฟ ภาคขยายไอเอฟ ซึ่งมีภาคขยายไอเอฟ 2 ภาคด้วยกัน และภาคดีเทกเตอร์ อันดับแรกวัดความถี่ออสซิลเลเตอร์ของวงจรออสซิลเลเตอร์ในภาครับว่ามีค่ากำเนิดความถี่ขึ้นมาหรือไม่ ถ้าไม่มีการออสซิลเลตแสดงว่าปัญหาอยู่ในส่วนนี้ และต่อไปจะทำการวัดแรงดันสัญญาณที่เอาท์พุทภาคขยายสัญญาณแต่ละส่วน โดยใช้อาร์เอฟโพรบกับมัลติมิเตอร์ช่วยในการวัด

หลังจากวัดสัญญาณแล้วไม่มีจุดผิดปกติ ให้มาตรวจภาคดีเทกต์สัญญาณนำร่อง ซึ่งภาคนี้ จะทำหน้าที่ควบคุมการขงูโทรศัพท์ ถ้าหากภาคดีเทกต์สัญญาณนำร่องไม่มีการดีเทกต์สัญญาณออกมาต้องตรวจสอบดูว่าสัญญาณนำร่องความถี่อื่น ๆ นั้นภาคดีเทกต์สัญญาณนำร่องมีการดีเทกต์สัญญาณหรือไม่ เพราะภาคดีเทกต์สัญญาณนำร่องโทรศัพท์บางเครื่องนั้นอาจถูกเซตไว้ที่คนละความถี่ก็ได้ ในกรณีที่ภาคดีเทกต์สัญญาณนำร่องมีการดีเทกต์ที่ความถี่อื่น จะต้องปรับภาคดีเทกต์ในส่วนฐานให้ทำการดีเทกต์สัญญาณนำร่องที่ความถี่ที่เกิดจากภาคกำเนิดสัญญาณนำร่องจากส่วนมือถือเครื่องเดียวกัน

ถ้าภาคดีเทกต์สัญญาณทำงานถูกต้อง สามารถดีเทกต์สัญญาณได้ถูกต้อง ปัญหาอาจเกิดขึ้นที่วงจรส่วนที่ขับรีเลย์หรือตัวรีเลย์ ซึ่งจะทำหน้าที่ขับรีเลย์ให้ยกหูและวางหู หมายถึงเป็นชุกสวิตช์นั่นเอง ให้วัดแรงดันที่เอาท์พุทของภาคขับรีเลย์ ถ้ามีแรงดันออกมารีเลย์ไม่ทำงาน แสดงว่ารีเลย์เสีย

แต่ถ้าเกิดจากการผิดเพี้ยนของสัญญาณไดอัลโทนแล้ว ส่วนมากจะเกิดขึ้นที่ภาคดีเทกเตอร์ของส่วนฐานโทรศัพท์การตรวจเช็คก็ใช้ออสซิลโลสโคปวัดสัญญาณเอาท์พุตวงจรคีมอดูเลเตอร์ ถ้าเกิดการผิดเพี้ยนของสัญญาณแสดงว่าเกิดการเสียที่ภาคดีเทกเตอร์ของโทรศัพท์ส่วนฐาน

#### 2.5.4 เสียงไม่มีคุณภาพ

อาการผิดปกติทางด้านเสียงก็มีลักษณะของอาการที่แตกต่างกันหลายลักษณะซึ่งก็แตกต่างกันออกไป ดังจะได้ยกมากล่าวเป็นอาการ ๆ ไป

##### ระดับเสียงต่ำ

สัญญาณเสียงที่รับจากส่วนมือถือมีระดับสัญญาณเบาเกินไป ทำให้มีปัญหาในการรับฟังการตรวจเช็คในส่วนมือถือ อันสืบแรกใช้เครื่องกำเนิดสัญญาณเป็นตัวจ่ายสัญญาณเสียงเข้าสู่วงจรไมโครโฟนของส่วนมือถือ และทดลองปรับความแรงของสัญญาณพร้อมกับสังเกตดูการเปลี่ยนแปลงของเอซีโวลท์มิเตอร์ที่เอาท์พุตของวงจรขยายไมโครโฟน และเช็คนสัญญาณที่จะส่งไปยังภาคขยายเสียง ในส่วนนี้จะขยายสัญญาณส่งไปยังภาคส่งเพื่อทำการมอดูเลตกับสัญญาณคลื่นพาห์ หากสัญญาณถูกต้องก็จะมีการมอดูเลตสัญญาณส่งไปยังส่วนฐาน แสดงว่าที่ภาคส่งและมอดูเลตของส่วนมือถือทำงานปกติ

หากไม่มีการคีมอดูเลตสัญญาณที่รับเข้ามาที่ส่วนฐาน ให้ตรวจเช็ควงจรกรองความถี่ต่ำและหม้อแปลงไฮบริด และระยะทางการติดต่อกันระหว่างส่วนมือถือกับส่วนฐานโทรศัพท์ จะเห็นว่าขั้นตอนการตรวจเช็คจะสั้นลง เพราะส่วนอื่นได้ตรวจเช็คมาเป็นลำดับแล้ว

##### ระดับไซค์โทนต่ำ

เนื่องจากสัญญาณไซค์โทนที่เข้ายังส่วนมือถือถูกส่งมาจากส่วนฐาน โดยอาศัยการป้อนสัญญาณกลับจากหม้อแปลงไฮบริด ดังนั้นลักษณะที่ทำให้เกิดระดับสัญญาณไซค์โทนต่ำมากหรือไม่มีเลยก็ ต้องเนื่องมาจากหม้อแปลงไฮบริดที่ส่วนฐานแน่นอน การตรวจเช็คเพื่อความแน่ใจและหาสาเหตุที่ถูกต้อง ให้ตรวจวัดระดับการมอดูเลตของภาคส่งกับสัญญาณเสียงหรือสัญญาณโทนเสียง ถ้าการมอดูเลตมีความถี่เบี่ยงเบนน้อยกว่า 3 กิโลเฮิร์ตซ์ ที่ระดับการป้อนสัญญาณเสียงปกติ แสดงว่าหม้อแปลงไฮบริดมีปัญหาในการใช้งานแน่นอน

##### คุณภาพเสียงด้อย

การรับฟังเสียงการสนทนากันในลักษณะที่เสียงมีคุณภาพต่ำนั้น จะทำให้หมดอารมณ์ในการพูดคุยกันเสียก่อน ปัญหาจากคุณภาพของเสียงไม่ดีเท่าที่ต้องการนั้น อาจจะอยู่ในส่วนมือถือหรือส่วนฐานให้ทำการวัดสัญญาณเสียงเอาท์พุต โดยใช้ออสซิลโลสโคปวัดระดับสัญญาณที่คู่สาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โทรศัพท์จำลอง แล้วใช้สัญญาณขายน้จากเครื่องกำเนิดสัญญาณที่มีความเพี้ยนต่ำโดยจ่ายสัญญาณเข้าไปที่ไมโครโฟน

ถ้าสัญญาณที่วัดออกมาได้มีความผิดเพี้ยนเกิดขึ้น แสดงว่าวงจรไมโครโฟนมีความผิดปกติ ถ้าหากไม่ผิดเพี้ยนให้ตรวจเช็คที่ภาคคิมอดูเลตในภาครับส่วนฐานและวงจรเสียง หากปกติก็เช็คหม้อแปลงไฮบริดต่อไป ส่วนของวงจรภาคอื่นๆ นั้นได้ทำการตรวจเช็คมาแล้ว



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 3

### การออกแบบ

จากรายละเอียดต่างๆ ของโทรศัพท์ และวิธีการลำดับขั้นตอนการตรวจสอบโทรศัพท์ จากบทที่ 2 ไปแล้วนั้น เราจะนำรายละเอียดต่างๆ นั้นมาออกแบบวงจร

#### 3.1 การออกแบบวงจร

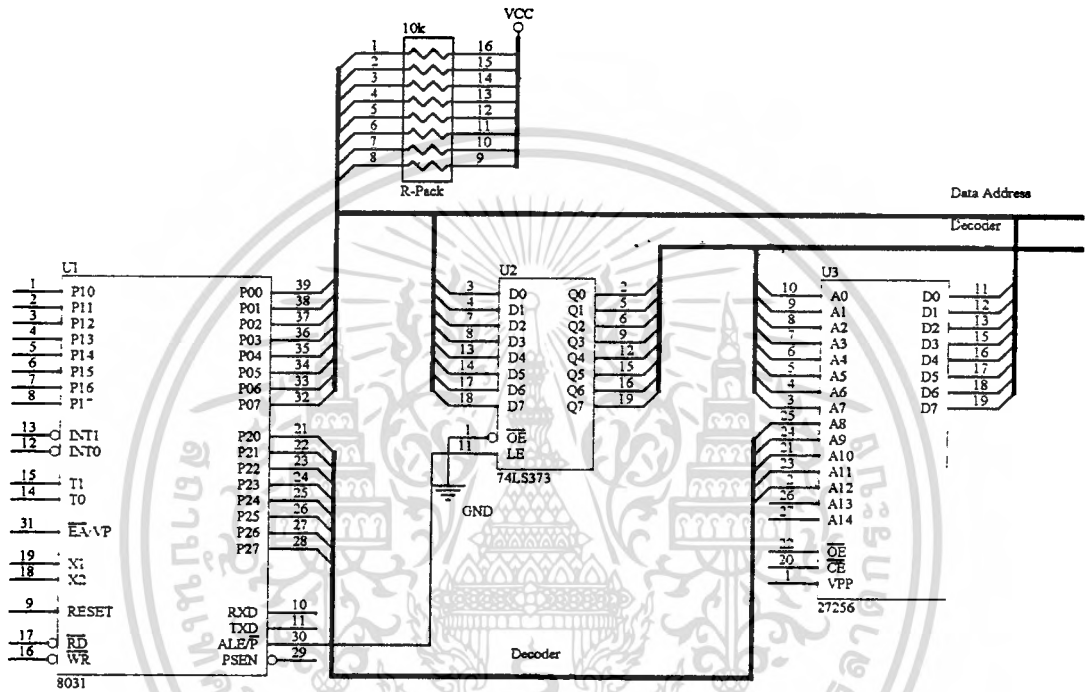
เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ทุกวงจรได้ออกแบบแผ่นวงจรพิมพ์โดยใช้โปรแกรมสำเร็จรูป Protel และวงจรที่ออกแบบทั้งหมดจะถูกติดตั้งลงในกระเปาะเอนกประสงค์ซึ่งมีขนาดที่กระทัดรัด ทำให้สะดวกมากในการเคลื่อนย้าย

ระบบการทำงานของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติจะ ประกอบด้วยวงจรที่สำคัญ 14 ส่วนด้วยกัน

1. Micro Controller MCS - 51
2. Phone In Check
3. Line Exchange Check
4. Hook Switch Check
5. Dial Tone Generator
6. Ringing And Sound System
7. Telephone DTMF Check
8. Telephone Pulse Check
9. Frquency Check
10. Control Supply
11. Control Relay
12. Power Supply
13. Switch Control
14. Sound

4. การทำงานของชุดควบคุม (PC - SB31)

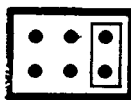
ไมโครคอนโทรลเลอร์ 8031 AH ของบอร์ด PC - SB31 ซึ่งเป็นไมโครคอนโทรลเลอร์ที่มีแรมและพอร์ตภายใน สามารถใช้ได้เลย มีบางส่วนที่เราจะต้องต่อเพิ่มเติมเข้าไป ก็คือหน่วยความจำภายนอก โดยการใช้ ไอซี 74LS373. ดังแสดงในรูปที่ 3.2



รูปที่ 3.2 การต่อหน่วยความจำภายนอกโดยการใช้ไอซี 74LS373

5. การเลือกลักษณะของ EPROM

จากโครงการนี้จะใช้ EPROM เมโมรี่ และ คาต้าเมโมรี่ ไปพร้อมๆ กันดังนั้น จะต้องทำการ เชตจัมพ์เปอร์ หมายเลข 4 (JP4) ดังแสดงในรูปที่ 3.3



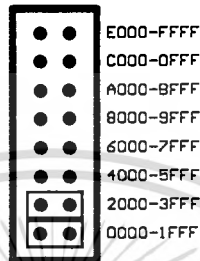
COMBINE

รูปที่ 3.3 การเลือกลักษณะของ EPROM เป็นคาต้าเมโมรี่ และ โปรแกรมเมโมรี่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 8. การเลือกตำแหน่งของแอดเดรสเริ่มต้น

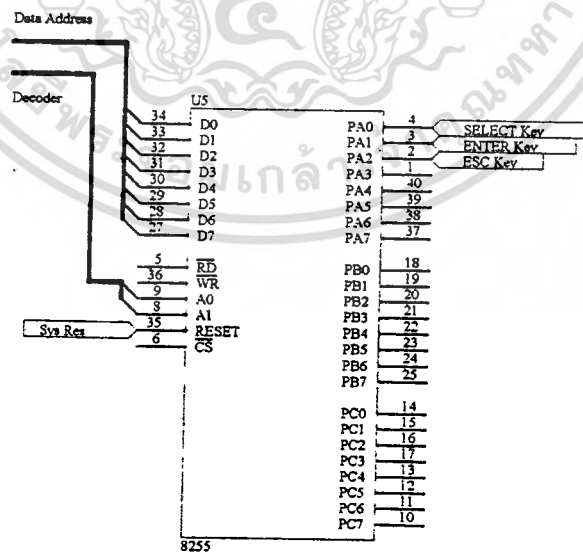
จากโปรแกรมเราจะเลือกใช้ตำแหน่งของแอดเดรสเริ่มต้นที่ 0000H - 3FFFH ดังนั้นเราจะทำการเซตจัมป์เปอร์ หมายเลข 7 (JP7)



รูปที่ 3.4 การเลือกตำแหน่งของแอดเดรสเริ่มต้น

## 7. การเชื่อมต่อคีย์บอร์ด

โครงการนี้เราใช้พอร์ท A ของชิพ 8255 3 บิตในกรณีต่อกับคีย์บอร์ด มีอยู่ด้วยกัน 3 บิต คือปุ่ม ESC ปุ่ม SELECT ปุ่ม ENTER ดังแสดงรูปที่ 3.5

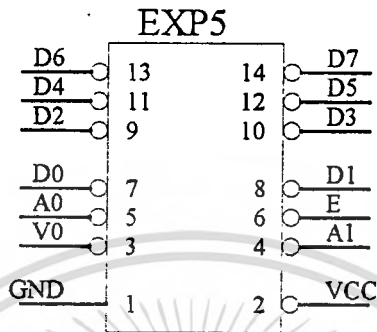


รูปที่ 3.5 การเชื่อมต่อคีย์บอร์ด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 8. การเชื่อมต่อเข้ากับ LCD

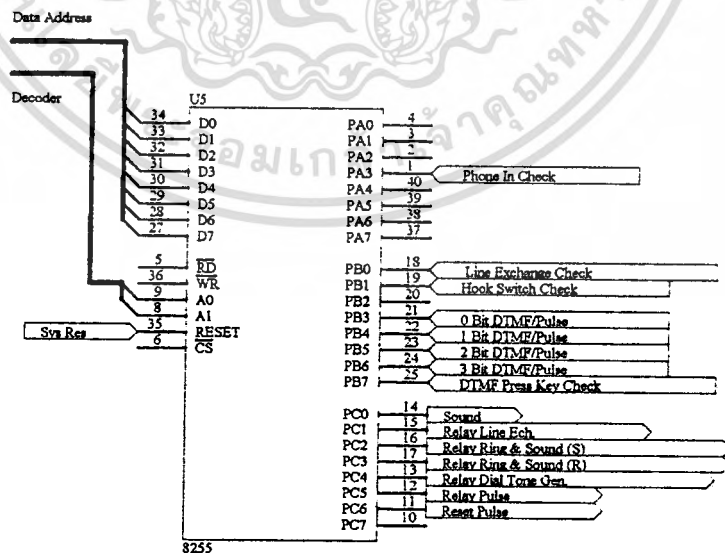
โดยการใช้คอนเนกเตอร์ 14 ขา (EXP5) ต่อกับบอร์ด PC - SB31 ใช้เชื่อมต่อโดยตรง และมีความต้านทานปรับค่าได้ขนาด 10 กิโลโอห์ม เพื่อใช้ในการปรับความเข้มของจอ LCD ดังแสดงรูปที่ 3.6



รูปที่ 3.6 การจัดขาของการเชื่อมต่อ LCD เข้ากับบอร์ด PC - SB31

## 9. การเชื่อมต่อบอร์ดกับวงจรต่างๆ

การเชื่อมต่อบอร์ดกับวงจรต่างๆนั้น ประกอบไปด้วยวงจร Phone In Check, Line Exchange Check, Hook Switch Check, Dial Tone Generator, Ringing And Sound System, Frequency Check ดังแสดงในรูปที่ 3.7

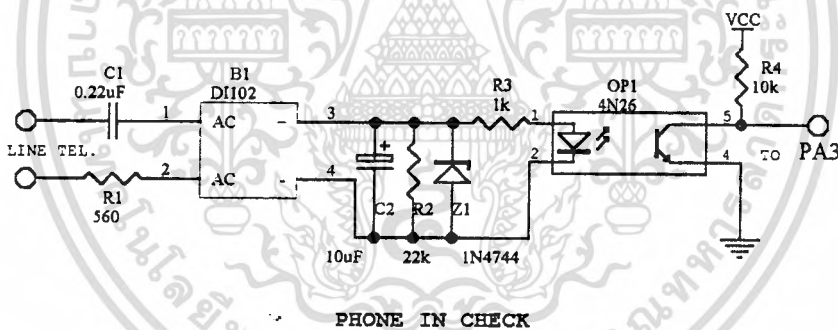


รูปที่ 3.7 การเชื่อมต่อบอร์ดกับวงจรต่างๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.2 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง (Phone In Check)

วงจรมีหน้าที่คอยตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone) ซึ่งเป็นสัญญาณเรียก เนื่องมาจากมีคนโทรศัพท์มา ในขณะที่กำลังทำการตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์อยู่ วงจร Phone In Check จะทำงานเมื่อมีสัญญาณกระดิ่งเข้ามา วงจรจะทำการเปลี่ยนสัญญาณกระดิ่งซึ่งเป็นแรงดันไฟฟ้ากระแสสลับ ประมาณ 110 Vp-p ให้เป็นแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง 15 โวลต์ ทำให้ OP1 (Opto) ทำงาน แรงดันที่ขา 5 ของ OP1 ก็จะเปลี่ยนจาก 5 โวลต์เป็น 0 โวลต์ เป็นลอจิก 0 ป้อนไปยัง PA3 (Port A ที่ขา 3) ของ Port 8255 ไปยัง CPU ไม่ว่าขณะนั้นเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ กำลังทำงานอยู่ในขั้นตอนใดก็ตาม เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติก็จะทำการแจ้งให้ทราบว่ามีโทรศัพท์เข้ามา โดยมีสัญญาณเสียงเตือนด้วย และจะหยุดการทำงานในขั้นตอนนั้นไว้ชั่วคราว แล้วเตรียมพร้อมที่จะรับคำสั่งต่อไปว่าจะต้องการรับโทรศัพท์ที่เรียกเข้ามาหรือไม่ ถ้าไม่รับเครื่องก็จะทำการตรวจสอบต่อไป แต่ถ้ารับเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ จะต่อคู่สายโทรศัพท์กับโทรศัพท์มาสเตอร์ ให้สามารถพูดกับคนที่โทรศัพท์เข้ามาได้



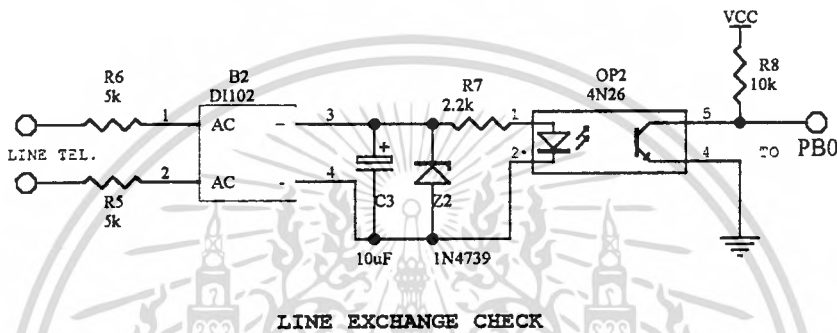
รูปที่ 3.8 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง

### 3.1.3 วงจรตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์ (Line Exchange Check)

วงจรมีหน้าที่ตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์ เพื่อแยกแยะว่า สาเหตุการเสียของเครื่องโทรศัพท์ว่า เกิดจากตัวเครื่องโทรศัพท์ หรือเกิดจากคู่สายโทรศัพท์ที่มาจากชุมสายโทรศัพท์ โดยมีหลักการตรวจสอบดังนี้ คือตรวจสอบแรงดันไฟตรง 48 โวลต์ ของคู่สายโทรศัพท์ (Line Exchange) ว่าถูกต้องหรือไม่ ถ้ามีแรงดันไฟตรง 48 โวลต์ จากชุมสายโทรศัพท์ผ่านคู่สายโทรศัพท์ เข้ามาก็จะทำให้วงจรมีการทำงาน โดยที่ขา 5 ของ OP2 จะกลายเป็น 0 โวลต์ เกิดสถานะลอจิก 0 ป้อน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ผ่าน Port PBO ของ Port 8255 ไปยัง CPU เครื่องก็จะแจ้งให้ทราบว่าคู่สายโทรศัพท์ที่ใช้งานได้ โดยแสดงผลผ่านจอ LCD ว่า “PASS” แต่ถ้าหากไม่มีแรงดันไฟตรง 48 โวลต์ (หรือมีน้อยกว่า 30 โวลต์) OP2 ก็จะไม่ทำงาน ที่ขา 5 ก็ยังคงมีแรงดันไฟฟ้า 5 โวลต์ เป็นสภาวะลวงจิก 1 ป้อนให้ Port PBO เครื่องตรวจสอบอัตโนมัติจะแจ้งให้ทราบว่า คู่สายโทรศัพท์ขัดข้องโดยแสดงผลผ่านจอ LCD ว่า “FAIL”



รูปที่ 3.9 วงจรตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์

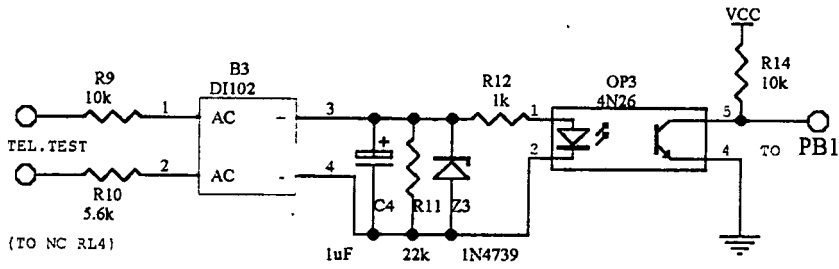
### 3.1.4 วงจรตรวจสอบฮุกสวิทช์ (Hook Switch Check)

วงจรมีหน้าที่ตรวจสอบฮุกสวิทช์ ของเครื่องโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบ (Telephone Test) แล้วป้อนเอาท์พุทไปยัง CPU โดยผ่าน PB1 ของ Port 8255 ส่วนอินพุทของวงจรมีจะต่อเข้ากับขาปกติปิด (NC) ของ RL4 ซึ่งเป็นรีเลย์แบบ 2 หน้าสัมผัส

เมื่อทำการตรวจสอบฮุกสวิทช์ ถ้าหาก Telephone Test อยู่ในสภาวะวางหูหรือ ON HOOK คือหูโทรศัพท์ถูกวางบนที่วางหูโทรศัพท์ เครื่องตรวจสอบอัตโนมัติ จะแสดงผลบนจอ LCD ว่า “ON HOOK” และถ้าหาก Telephone test อยู่ในสภาวะยกหูหรือ OFF HOOK เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ก็จะแสดงคำว่า “OFF HOOK”

ทั้งนี้วงจรตรวจสอบฮุกสวิทช์จะทำงานได้ถูกต้อง เครื่องตรวจสอบอัตโนมัติต้องอยู่ในสภาวะทดสอบ (Status Test) ซึ่งจะกล่าวในหัวข้อต่อไป อย่างไรก็ตามถ้าฮุกสวิทช์ของเครื่องโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบเสีย เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ก็จะแสดงผลไม่เป็นไปตามที่กล่าวมาข้างต้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

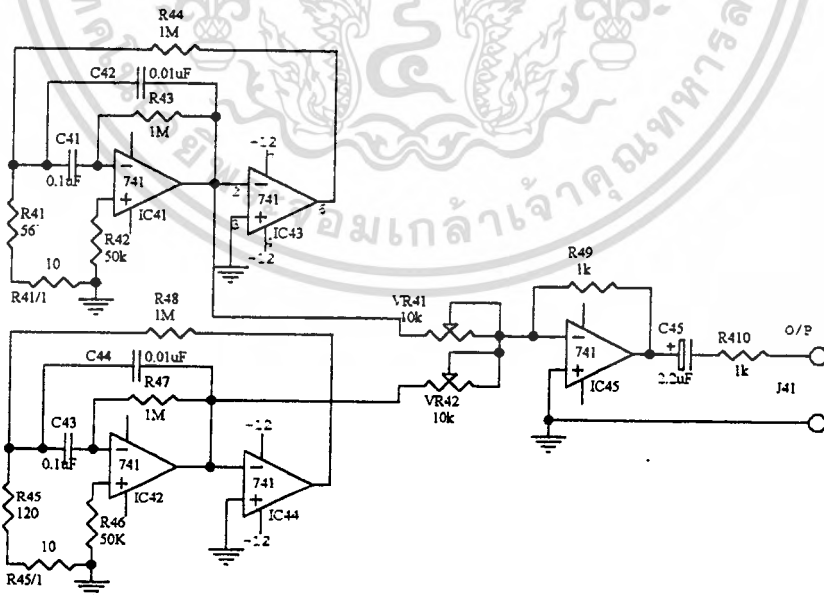


HOOK SWITCH CHECK

รูปที่.3.10 วงจรตรวจสอบสวิตช์

### 3.1.5 วงจรกำเนิดสัญญาณไดอัลโทน (Dial Tone Generator)

วงจรกำเนิดสัญญาณไดอัลโทนนั้นเราจะนำความถี่ 400 เฮิรตซ์ มาผสมหรือมิกเซอร์เข้ากับความถี่ 350 เฮิรตซ์ โดยใช้ไอซีเบอร์ 741 เป็นตัวผลิตความถี่ทั้งสองออกมา จากนั้นก็นำความถี่ทั้งสองมิกเซอร์กันซึ่งจะใช้ไอซีเบอร์ 741 ทำหน้าที่มิกเซอร์เหมือนกัน สัญญาณที่มิกเซอร์ออกมาแล้วก็จะเป็นสัญญาณไดอัลโทนนั่นเอง หรือที่เรียกกันโดยทั่วไปว่าสัญญาณแมวกรน



DIAL TONE GENERATOR

รูปที่ 3.11 วงจรกำเนิดสัญญาณไดอัลโทน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.6 วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง และระบบเสียง (Ringing And Sound System)

วงจรนี้ถือเป็นวงจรที่สำคัญมากวงจรหนึ่ง เพราะหลายวงจรในเครื่องตรวจสอบอัตโนมัติ จะทำงานได้ต้องทำงานร่วมกับวงจรนี้ ซึ่งได้แก่วงจร Hook Switch Check, Telephone DTMF Check ,Telephone Pulse Check และยังเป็นวงจรสำคัญที่ทำให้เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ อยู่ในสภาวะทดสอบ สภาวะทดสอบคือ สภาวะที่วงจร Ringing And Sound Sytem อยู่ในสภาวะ S ในขณะที่ทั้งเครื่อง Telephone Test และ Telephone Master ยกหู ซึ่งจะทำให้ LED สีเขียวสว่าง

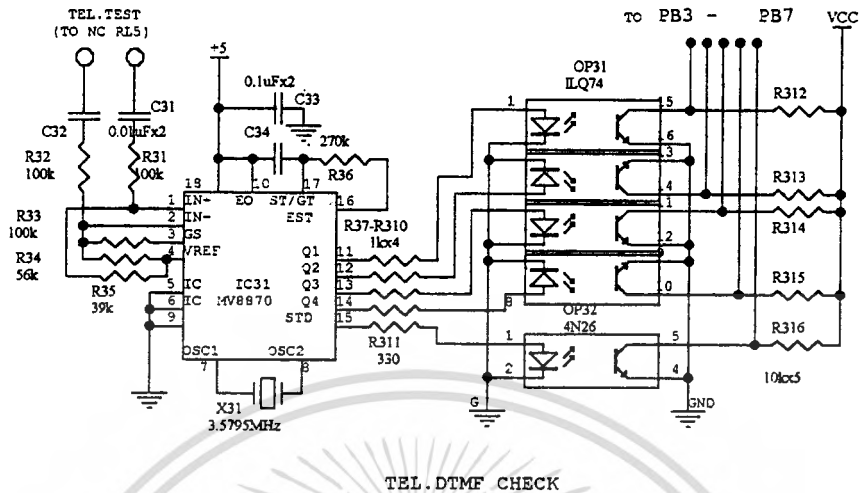
หน้าที่สำคัญของวงจรนี้มี 2 อย่างคือ 1) ตรวจสอบระบบสัญญาณกระดิ่ง (Ringing System)เมื่อวงจรอยู่ในสภาวะ Ringing ( R ) วงจรจะส่งสัญญาณกระดิ่งไปทดสอบเครื่องโทรศัพท์ ที่นำมาตรวจสอบว่าทำงานปกติหรือไม่ 2) ตรวจสอบระบบเสียงของเครื่องโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบ ในขณะที่วงจร Ringing And Sound System อยู่ในสภาวะ Sound (S) จะมีแรงดันไฟกระแสตรงประมาณ 12 โวลต์ จาก Power-Supply ป้อนผ่าน Telephone Master ผ่านไปยัง Telephone Test ทำให้ใช้โทรศัพท์ทั้งสองสามารถพูดคุยกันได้ สภาวะ R และ สภาวะ S จะถูกควบคุมโดยรีเลย์ 3

การทำงานของวงจรพอสรุปได้ดังนี้ T12 เป็น Step up Tranformer ผลิตไฟ AC ประมาณ 60 โวลต์เพื่อใช้เป็นสัญญาณกระดิ่งให้กับเครื่องโทรศัพท์โดยมี R25 (1.5 k 10W) จำกัดกระแสไว้ที่ 80 มิลลิแอมป์ และมีแรงดันไฟกระแสสลับ 60 โวลต์ อีกส่วนหนึ่งจะถูก D21,C21,C22 และ R24 เปลี่ยนเป็นแรงดันไฟกระแสตรง ประมาณ 40 โวลต์,กระแส 5 มิลลิแอมป์ ใช้เป็นแรงดันขณะ โทรศัพท์ทั้งสองอยู่ในสภาวะวางหู เมื่ออยู่ในสภาวะ Sound RL3 ก็จะไปตัดแรงดันไฟทั้งสองส่วนที่กล่าวมาออก และจะใช้แรงดันไฟตรง 12 โวลต์ จาก Power Supply ป้อนให้เครื่องโทรศัพท์ Master กับ Telephone Test แทน

Z22 - Z24 (1N4744) ซึ่งเป็นซีเนอร์ไดโอด 15 โวลต์จะทำหน้าที่ควบคุมไม่ให้แรงดันที่ป้อนให้เครื่องโทรศัพท์เกิน 60 โวลต์

D22 ทำหน้าที่ป้องกันไม่ให้แรงดันประมาณ 40 โวลต์ ในสภาวะ R ป้อนกลับไปยัง Power Supply ส่วน Q21,Q22 ใช้เป็นวงจรรบอกรับสภาวะยกหูของเครื่องโทรศัพท์ทั้งสอง หรือที่เรียกว่าสภาวะ Status Test นั่นเอง โดยมี LED 21 (สีเขียว) เป็นตัวแสดงผล

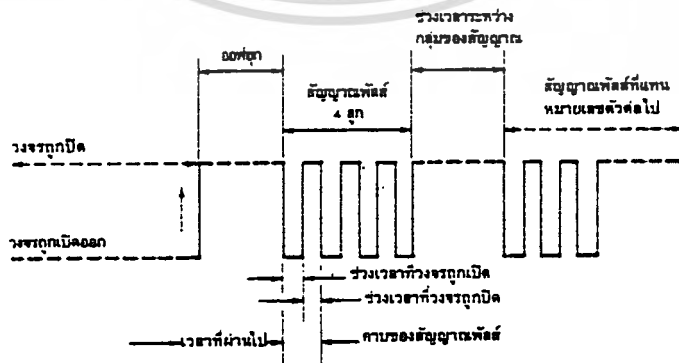




รูปที่ 3.13 วงจร Telephone DTMF Check

### 3.1.8 วงจรตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์แบบพัลส์ (Telephone Pulse Check)

วงจรส่วนนี้ใช้สำหรับตรวจสอบโทรศัพท์ที่ใช้การส่งสัญญาณหมายเลขโทรศัพท์แบบหมุนเมื่อหมุนเป็นหมุน หรือกดคีย์โทรศัพท์แบบพัลส์ จะเกิดการเปิดวงจรทำให้ไม่มีกระแสไหลเสมือนกับการขัดจังหวะ (Interruption) การไหลของกระแส สัญญาณหมายเลขที่ส่งออกมาจึงกลายเป็นสัญญาณพัลส์ เช่น หมุนหมายเลข 4 จะทำให้วงจรภายในเครื่องโทรศัพท์ถูกเปิด 4 ครั้ง ก็จะได้รูปสัญญาณพัลส์ ดังรูป 3.14

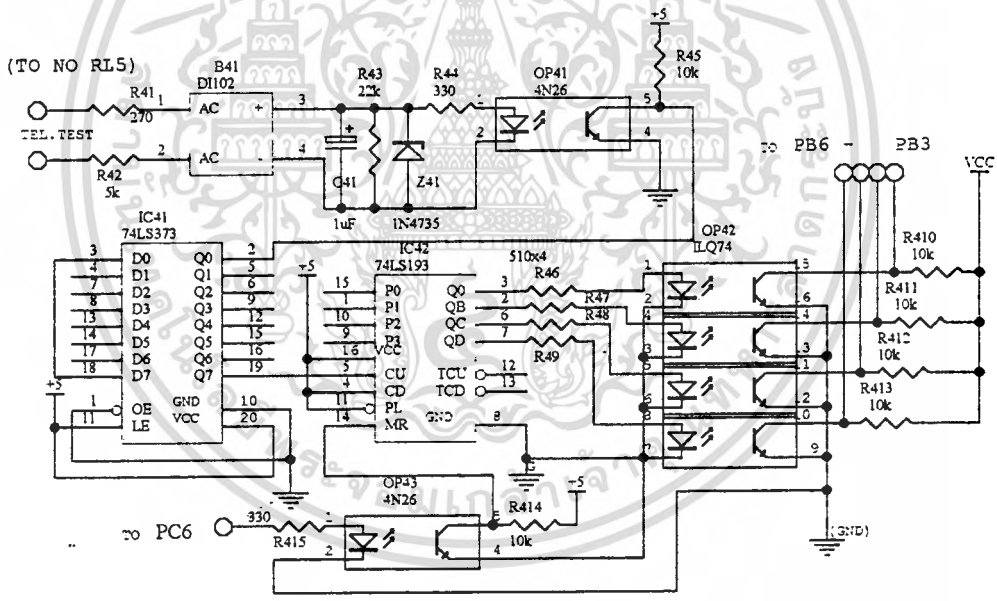


รูปที่ 3.14 สัญญาณพัลส์ที่เกิดจากการหมุนหมายเลข 4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ในระบบโทรศัพท์ที่ใช้การส่งสัญญาณแบบพัลส์จะส่งสัญญาณในอัตรา 10 พัลส์ต่อวินาที หรือ (Pulse Per Second) ซึ่งมีคาบของสัญญาณประมาณ 100 วินาที ทำให้จำนวนพัลส์ และคาบเวลาของสัญญาณพัลส์ทั้งหมดในการหมุนเลขหมายโทรศัพท์แต่ละเลขหมายไม่เท่ากัน ขณะทำการตรวจสอบในขั้นตอนนี้วงจร Telephone Pulse Check จะทำการเปลี่ยนสัญญาณพัลส์ซึ่งมีแรงดันไฟ 48 โวลต์ ให้เป็นพัลส์ 5-6 โวลต์ IC 41 (74LS373) ซึ่งเป็น Latch Flip Flop ทำหน้าที่แลตช์สัญญาณ ได้เป็นสัญญาณพัลส์ที่สมบูรณ์ป้อนให้ IC42 (74LS139) ทำการนับสัญญาณพัลส์ได้เอาท์พุทเป็นสัญญาณ BCD 4 บิต ส่งผ่าน OP 42 ให้กับ Port 8255 ทาง PB3 -PB6 หลังแสดงผลการนับหนึ่งครั้งจะมีสัญญาณพัลส์มาจากไมโครคอนโทรลเลอร์ผ่าน OP 43 มารีเซต IC 42 ที่จอ LCD ก็จะแสดงผลคีย์โทรศัพท์ที่กด

ทำให้ตรวจสอบคีย์เลขต่างๆ ของโทรศัพท์ว่าถูกต้องหรือไม่ แต่วงจรนี้จะทำงานได้เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติต้องอยู่ในสภาวะทดสอบ



TEL. PULSE CHECK

รูปที่ 3.15 วงจรตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์แบบพัลส์

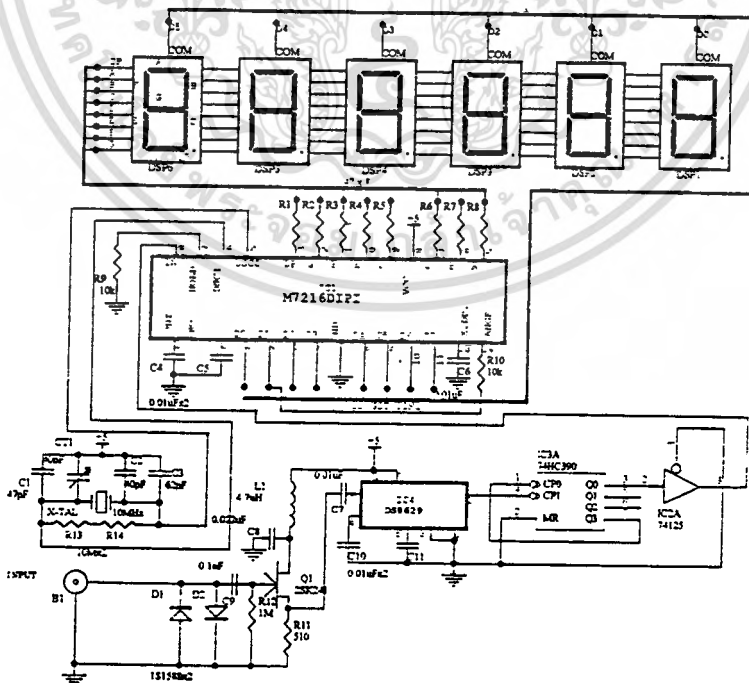
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.9 วงจรตรวจสอบความถี่ ( Frequency Check )

จากวงจรตรวจสอบความถี่ส่วนสำคัญในการที่จะให้สามารถวัดความถี่ได้สูงถึง 100 Mhz ก็คือ IC<sub>3</sub> เบอร์ DS 8629 ซึ่งเป็นไอซีปริสเกลเลอร์ ทำหน้าที่เป็นตัวหารความถี่ก่อนที่จะป้อนไปยัง วงจรนับ โดยไอซีเบอร์นี้สามารถวัดความถี่ได้สูงสุด 250 MHz

เมื่อป้อนสัญญาณทางอินพุตไม่ว่าจะเป็นสัญญาณรูปอะไรก็ตาม ก็จะถูกคลิป (Clip) โดย ไดโอด D1 และ D2 ทั้งช่วงบวกและลบของสัญญาณอินพุตให้เป็นสัญญาณรูปสี่เหลี่ยมหรือ สแควร์เวฟป้อนให้กับขาเกต (G) ของ Q1 ซึ่งทำหน้าที่เป็นบัฟเฟอร์และภาคขยายทางอินพุตของวง จร ได้เอาต์พุตที่ขาซอร์ส (S)

จากนั้นสัญญาณก็จะผ่าน C<sub>10</sub> ไปยังวงจรหาร 1000 อันประกอบด้วย IC<sub>3</sub> ที่เป็นปริสเกล เลอร์ ทำการหาร 100 ก่อนแล้วส่งไปยังวงจรหาร 10 โดย IC<sub>4</sub> จากนั้นก็จะผ่านเข้าไปยัง IC ซึ่งจะทำหน้าที่เป็นตัวบัฟเฟอร์ของสัญญาณที่ส่งมา สัญญาณที่ผ่านบัฟเฟอร์แล้วก็จะถูกป้อนให้ IC เบอร์ ICM7216 DIP1 เป็นไอซีที่รวมภาคต่าง ๆ ของวงจรรนับไว้ทั้งหมด เช่น ภาคขับ LED, ภาคกำเนิด ความถี่สูง, ภาคกำเนิดความถี่ฐานเวลาเลขฐานสิบ, วงจรรนับและแลตช์ข้อมูลเลขฐานสิบ 8 หลัก, ภาค ถอดรหัสตัวเลขเจ็ดส่วนและภาคมัลติเพล็กซ์ 8 หลัก ซึ่งสามารถต่อไปขับ LED 7 ส่วน ( 7-Segment ) ได้โดยตรง วงจรนี้จะใช้วัดความถี่ของโทรศัพท์ไร้สายที่นำมาตรวจสอบ



รูปที่ 3.16 วงจรตรวจสอบความถี่

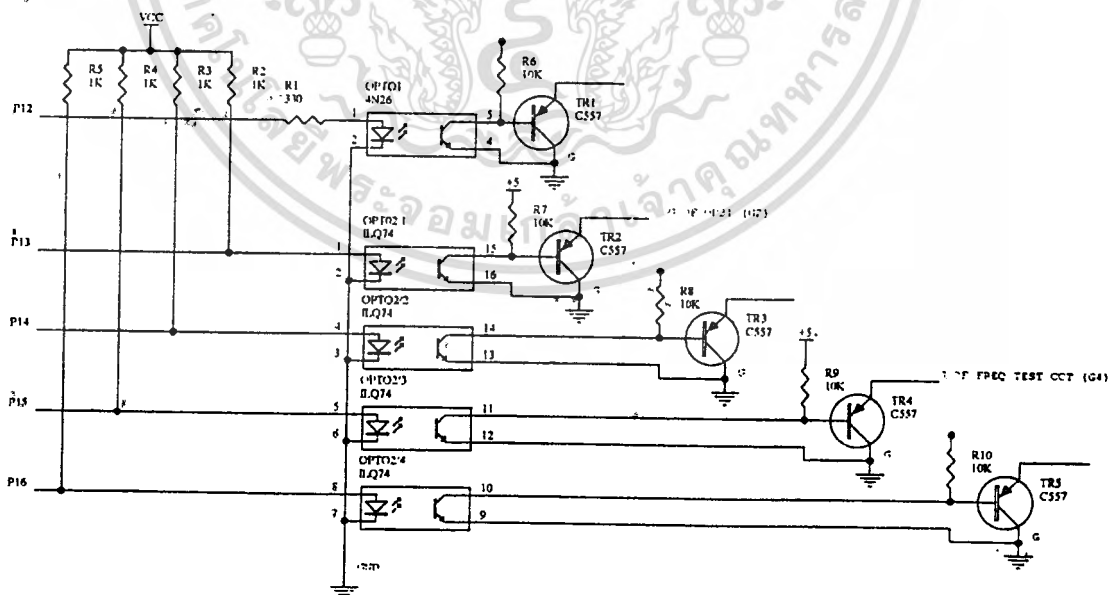
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.10 วงจรควบคุมแหล่งจ่าย (Control Supply)

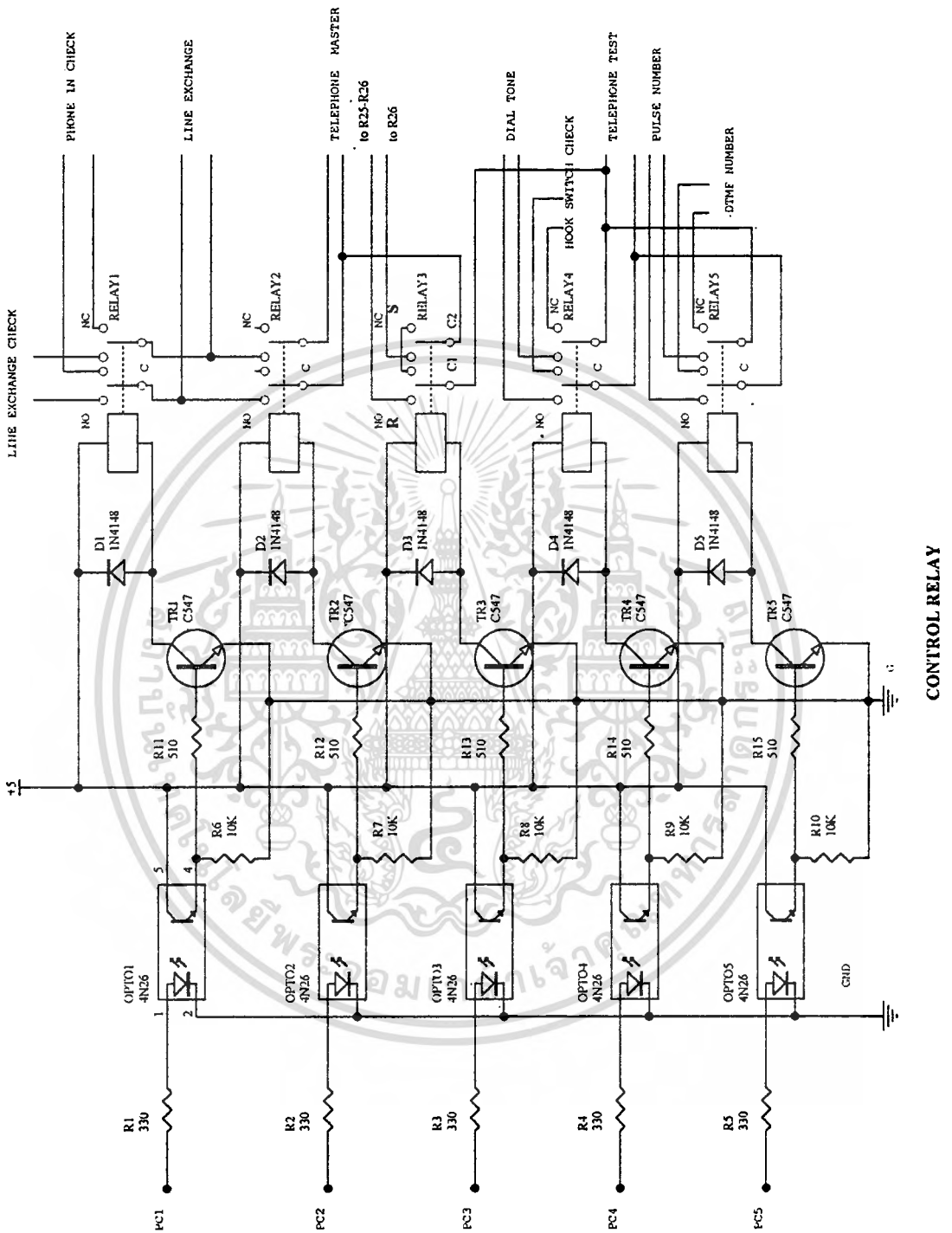
เนื่องจากเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ประกอบด้วยวงจรต่างๆ อยู่หลายวงจรเพื่อให้ประหยัคกำลังไฟฟ้าและให้เครื่องทำงานได้อย่างเป็นขั้นตอน และยังสามารประหยัค PORT ที่จะนำมาใช้ควบคุมการทำงานในเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ จึงจำเป็นต้องมีการควบคุมแหล่งจ่ายกำลังไฟฟ้าให้ วงจรในส่วนต่างๆ นี้

จากวงจร Control Supply จะใช้ TR2 เพื่อควบคุมการจ่ายกำลังไฟฟ้าให้กับ OP31 ซึ่งเป็น OPTO ที่ส่งผ่านเอาต์พุต ของวงจร DTMF ไปยัง PORT B (PB3 - PB7) โดยจะตัดกราวด์ของ OP31 ออกในขณะที่ทำการตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์ที่ส่งสัญญาณแบบพัลส์เพื่อตัดเอาต์พุต ของวงจร Telephone DTMF Check ที่ค้างอยู่ที่ OP 31 ทำให้ PB3 - PB7 รับข้อมูลจากเอาต์พุต ของวงจร Telephone Pulse Check เพียงวงจรเดียว ทำให้ไมโครคอนโทรลเลอร์ประมวลผลได้ถูกต้อง และในขณะที่ตรวจสอบโทรศัพท์ที่ส่งสัญญาณแบบ DTMF TR2 จะต่อกราวด์ให้ OP31 ทำให้มีเอาต์พุตจากวงจร Telephone DTMF Check ป้อนให้ PB3 - PB7 ได้ แต่เราไม่จำเป็นต้องตัด แหล่งจ่ายไฟ ของวงจร Telephone Pulse Check เพราะเอาต์พุต ของวงจรมีไม่มีถ้าวงจรไม่ทำงาน

ส่วน TR4 จะทำหน้าที่ตัดกราวด์ไม่ให้วงจร Frequency Check ไม่ให้ทำงาน ขณะที่ยังไม่ตรวจสอบความถี่ ของเครื่องโทรศัพท์ไร้สาย ทหรานซิสเตอร์ที่กล่าวมาทั้งสองตัวจะถูกควบคุมให้ตัดต่อวงจรด้วยไมโครคอนโทรลเลอร์ โดยผ่านทาง PORT PI2 กับ PI4 และ OPTO 2/2 กับ OPTO 2/4 สำหรับวงจรในส่วนที่เหลือจะเป็นประโยชน์ในการพัฒนาเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์ต่อไป



รูปที่ 3.17 วงจรควบคุมแหล่งจ่าย



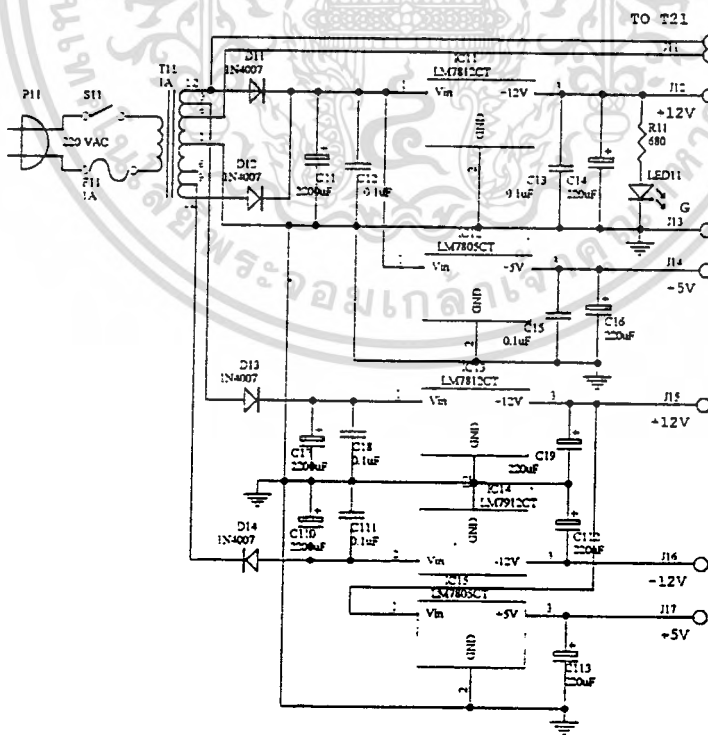
รูปที่ 3.18 วงจรควบคุมรีเลย์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.12 วงจรจ่ายไฟ (Power Supply)

วงจรมีหน้าที่เป็นแหล่งจ่ายกำลังไฟฟ้ากระแสตรงให้กับวงจรต่างๆ ภายในเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ซึ่งประกอบด้วยแหล่งจ่ายไฟฟ้ากระแสตรง 4 ชุดดังนี้ คือ แหล่งจ่ายแรงดันไฟ 12 โวลต์ 1 ชุด, +12 โวลต์ -12 โวลต์ 1 ชุด, และแหล่งจ่ายแรงดันไฟ 5 โวลต์ 2 ชุด โดยแหล่งจ่ายทั้งหมดให้ทรานฟอเมอร์ (T11) เพียงตัวเดียว ทำให้ทุกวงจรในเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติมีกราวด์เดียวกัน จึงไม่มีปัญหาเกี่ยวกับแรงดันไฟฟ้า เมื่อมีการเชื่อมต่อวงจรต่างๆ เข้าด้วยกัน ทั้งนี้ยังมีวงจรจ่ายกำลังไฟฟ้าของของโทรศัพท์มาสเตอร์ และวงจรของไมโครคอนโทรลเลอร์ต่างหากอีก

จากรูปวงจร Power Supply ด้านบน แรงดันไฟ 12 โวลต์ จาก J12 จะใช้เป็นแหล่งจ่ายให้กับวงจร Ringing And Sound System ส่วนไฟบวก 12 โวลต์จะใช้เป็นแหล่งจ่ายให้กับวงจรผลิตสัญญาณไดอัลโทน และจะเห็นว่ามีวงจร จ่ายแรงดันไฟบวก 5 โวลต์ 2 ชุด ทั้งนี้เพราะ เมื่อเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์ทำงานรีเลย์กับภาคแสดงผล 7 ซิต ใช้กำลังไฟมากทำให้ไอซีเรกกูเลท ร้อนมาก โดย แรงดัน 5 โวลต์ จาก j17 จะเป็นไฟเลี้ยงให้กับรีเลย์ทั้ง 5 ตัว ส่วนแรงดันไฟบวก 5 โวลต์ จาก j14 ใช้เป็น แหล่งจ่ายไฟให้กับวงจรส่วนอื่นๆ ที่จุด +5 ทั้งหมด



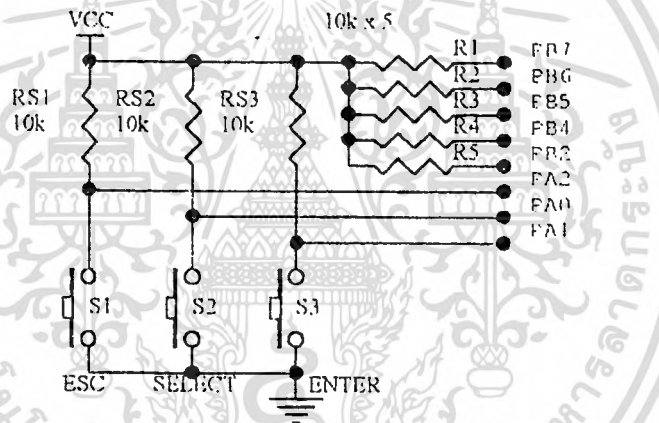
รูปที่ 3.19 วงจรจ่ายไฟ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.13 วงจรสวิตช์ควบคุม (Switch Control)

วงจรในส่วนนี้ เป็นวงจรควบคุมการทำงานของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ในขั้นต่างๆทั้งหมด โดยผ่านสวิตช์ 3 ตัว และมีตัวต้านทานพูลอัพ (10K) เพื่อรักษาสถานะลอจิก “1” ของ PORT A (PA0-PA2) ในกรณีที่ไม่มีการกดสวิตช์ และเมื่อกดสวิตช์จะทำให้ PORT A ขาที่ต่อกับสวิตช์ตัวนั้นเป็น 0 โวลต์เสมือนกับเป็นลอจิก “0” ป้อนไปยัง CPU ควบคุมให้เครื่องทำงานตามโปรแกรมควบคุม

ส่วน PORT (PB2-PB7) ซึ่งเป็น PORT ที่ไม่ได้ใช้งาน (มีประโยชน์ในการพัฒนาต่อไป) จะรักษาสถานะลอจิก “1” ด้วย R1-R5 ทำให้เครื่องไมโครคอนโทรลเลอร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง และมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น



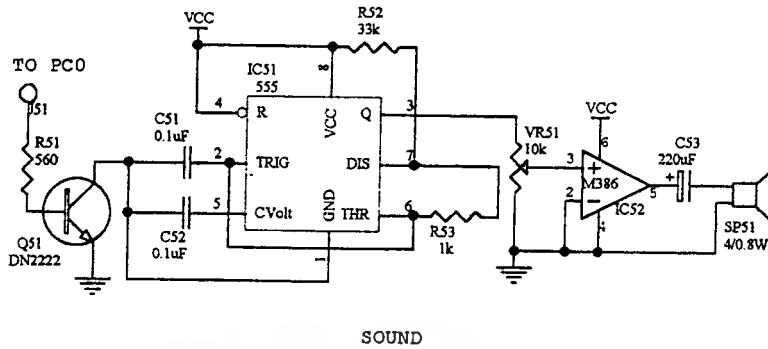
รูปที่ 3.20 วงจรควบคุมสวิตช์

### 3.1.14 วงจรเสียง (Sound)

เพื่อให้การใช้เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติเป็นไปอย่างถูกต้อง และสะดวกรวดเร็วมากขึ้น นอกจากจะใช้ LCD แสดงผลการทำงานของเครื่องแล้วยังมีการแสดงผลด้วยเสียงเมื่อมีการกดสวิตช์คอนโทรลแต่ละครั้ง และจะมีเสียงเตือนในการทำงานบางขั้นตอน เช่นเมื่อมีคนโทรศัพท์เข้ามา

วงจรที่ทำหน้าที่ดังกล่าวคือ วงจร (Sound) จะใช้ไอซีเบอร์ 555 ผลิตสัญญาณเสียงความถี่หนึ่ง และทำการขยาย 20 เท่าโดยใช้ออฟแอมป์เบอร์ M386 และมีการควบคุมการผลิตสัญญาณเสียงด้วยไมโครคอนโทรลเลอร์ผ่านทาง PORT PC0

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.21 วงจรเสียง

### 3.2 การออกแบบลายวงจร และการลงอุปกรณ์บนลายวงจร

เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ได้ทำการออกแบบลายวงจร โดยใช้โปรแกรมสำเร็จรูป (Protel) ซึ่งการออกแบบจะรวมวงจรทั้งหมดเข้าด้วยกันในลายวงจรแผ่นเดียว โดยแยกให้เห็นวงจรในแต่ละส่วนเป็นบล็อก ๆ ทำให้เราสามารถตรวจสอบลายวงจรได้ง่าย

#### รายการอุปกรณ์

ไอซี	จำนวน
#555	1 ตัว
#MV8870	1 ตัว
#M7216DI	1 ตัว
#74373	1 ตัว
#74C193N	1 ตัว
#74LS125	1 ตัว
#74LS390	1 ตัว
#DS8629	1 ตัว
#741	5 ตัว
#M386	1 ตัว
#LM7805	2 ตัว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

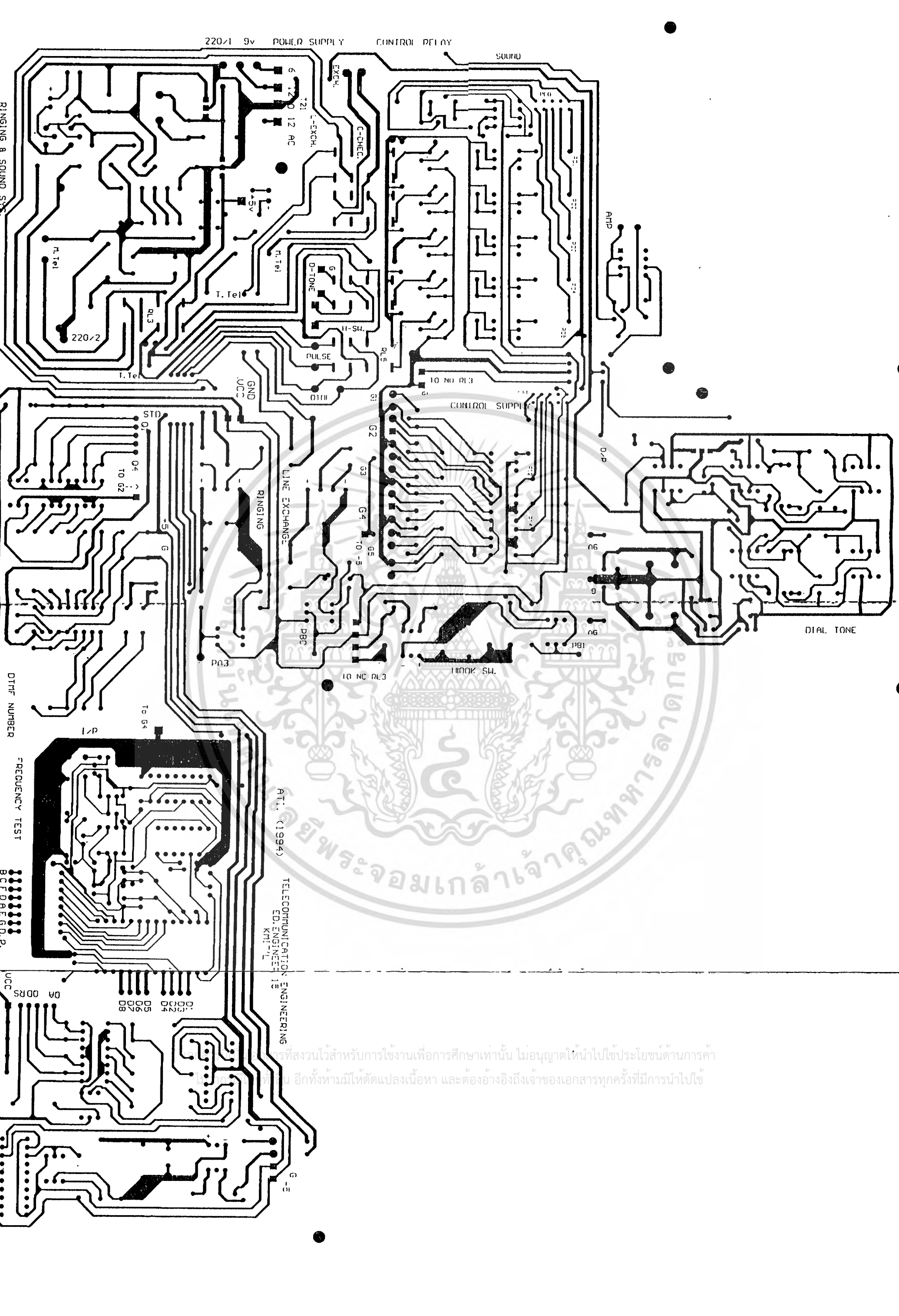
#LM7812	1 ตัว
#LM7912	2 ตัว
<b>ทรานซิสเตอร์</b>	<b>จำนวน</b>
#C557	5 ตัว
#C547	5 ตัว
#C945	2 ตัว
#DN2222	1 ตัว
<b>ไดโอด</b>	<b>จำนวน</b>
#1N4007	6 ตัว
#1N4148	7 ตัว
<b>ซินเนอร์ไดโอด</b>	<b>จำนวน</b>
#1N47444 (15 V)	6 ตัว
#1N4735 (5.6 V)	1 ตัว
#1N4737 (7.4 V)	1 ตัว
#1N 4739 (9.1 V)	1 ตัว
<b>ออปโต</b>	<b>จำนวน</b>
#4N26	12 ตัว
#ILQ74	3 ตัว
<b>คาปาซิเตอร์ (electrolite)</b>	<b>จำนวน</b>
1 $\mu$ F (16 V)	2 ตัว
2.2 $\mu$ F (16 V)	1 ตัว
10 $\mu$ F (250 V)	3 ตัว
22 $\mu$ F (16 V)	1 ตัว
220 $\mu$ F (16 V)	6 ตัว
2200 $\mu$ F (16 V)	3 ตัว
<b>คาปาซิเตอร์ (เซรามิกส์)</b>	<b>จำนวน</b>
0.022 $\mu$ F	1 ตัว
0.01 $\mu$ F	10 ตัว
0.1 $\mu$ F	12 ตัว
0.22 $\mu$ F	1 ตัว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

40 $\mu\text{F}$	1 ตัว
47 $\mu\text{F}$	1 ตัว
62 $\mu\text{F}$	1 ตัว
100 $\mu\text{F}$	1 ตัว
<b>รีซิสเตอร์</b>	<b>จำนวน</b>
10 $\Omega$	2 ตัว
47 $\Omega$	8 ตัว
56 $\Omega$	1 ตัว
120 $\Omega$	1 ตัว
270 $\Omega$	1 ตัว
330 $\Omega$	13 ตัว
510 $\Omega$	10 ตัว
560 $\Omega$	2 ตัว
680 $\Omega$	1 ตัว
1 K $\Omega$	14 ตัว
1.5 K $\Omega$	1 ตัว
2.2 K $\Omega$	2 ตัว
15 K $\Omega$	1 ตัว
5 K $\Omega$	4 ตัว
10 K $\Omega$	35 ตัว
22 K $\Omega$	4 ตัว
33 K $\Omega$	2 ตัว
39 K $\Omega$	1 ตัว
47 K $\Omega$	2 ตัว
50 K $\Omega$	2 ตัว
56 K $\Omega$	1 ตัว
100 K $\Omega$	3 ตัว
270 K $\Omega$	1 ตัว
1 M $\Omega$	6 ตัว
10 M $\Omega$	2 ตัว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้





220/1 9v POWER SUPPLY CONTROL RELAY

SOUND

RINGING & SOUND SW

6 120 12 AC  
EXCH.  
L-EXCH.  
C-CHECK

T. Tel

PULSE

D-TONE

LINE EXCHANGE

PBC

ATL (1994)

TELECOMMUNICATION ENGINEERING  
ED. ENGINEER  
KMITL

G-3

220/2

RL3

T. Tel

STD

G

I/P

Te G4

DD04

DD05

DD06

DD07

DD08

DD09

DD10

DD11

DD12

DD13

DD14

DD15

DD16

DD17

DD18

DD19

DD20

DD21

DD22

DD23

DD24

DD25

DD26

DD27

DD28

DD29

DD30

DD31

DD32

DD33

DD34

DD35

DD36

DD37

DD38

DD39

DD40

DD41

DD42

DD43

DD44

DD45

DD46

DD47

DD48

DD49

DD50

DD51

DD52

DD53

DD54

DD55

DD56

DD57

DD58

DD59

DD60

DD61

DD62

DD63

DD64

DD65

DD66

DD67

DD68

DD69

DD70

DD71

DD72

DD73

DD74

DD75

DD76

DD77

DD78

DD79

DD80

DD81

DD82

DD83

DD84

DD85

DD86

DD87

DD88

DD89

DD90

DD91

DD92

DD93

DD94

DD95

DD96

DD97

DD98

DD99

DD100

DD101

DD102

DD103

DD104

DD105

DD106

DD107

DD108

DD109

DD110

DD111

DD112

DD113

DD114

DD115

DD116

DD117

DD118

DD119

DD120

DD121

DD122

DD123

DD124

DD125

DD126

DD127

DD128

DD129

DD130

DD131

DD132

DD133

DD134

DD135

DD136

DD137

DD138

DD139

DD140

DD141

DD142

DD143

DD144

DD145

DD146

DD147

DD148

DD149

DD150

DD151

DD152

DD153

DD154

DD155

DD156

DD157

DD158

DD159

DD160

DD161

DD162

DD163

DD164

DD165

DD166

DD167

DD168

DD169

DD170

DD171

DD172

DD173

DD174

DD175

DD176

DD177

DD178

DD179

DD180

DD181

DD182

DD183

DD184

DD185

DD186

DD187

DD188

DD189

DD190

DD191

DD192

DD193

DD194

DD195

DD196

DD197

DD198

DD199

DD200

DD201

DD202

DD203

DD204

DD205

DD206

DD207

DD208

DD209

DD210

DD211

DD212

DD213

DD214

DD215

DD216

DD217

DD218

DD219

DD220

DD221

DD222

DD223

DD224

DD225

DD226

DD227

DD228

DD229

DD230

DD231

DD232

DD233

DD234

DD235

DD236

DD237

DD238

DD239

DD240

DD241

DD242

DD243

DD244

DD245

DD246

DD247

DD248

DD249

DD250

DD251

DD252

DD253

DD254

DD255

DD256

DD257

DD258

DD259

DD260

DD261

DD262

DD263

DD264

DD265

DD266

DD267

DD268

DD269

DD270

DD271

DD272

DD273

DD274

DD275

DD276

DD277

DD278

DD279

DD280

DD281

DD282

DD283

DD284

DD285

DD286

DD287

DD288

DD289

DD290

DD291

DD292

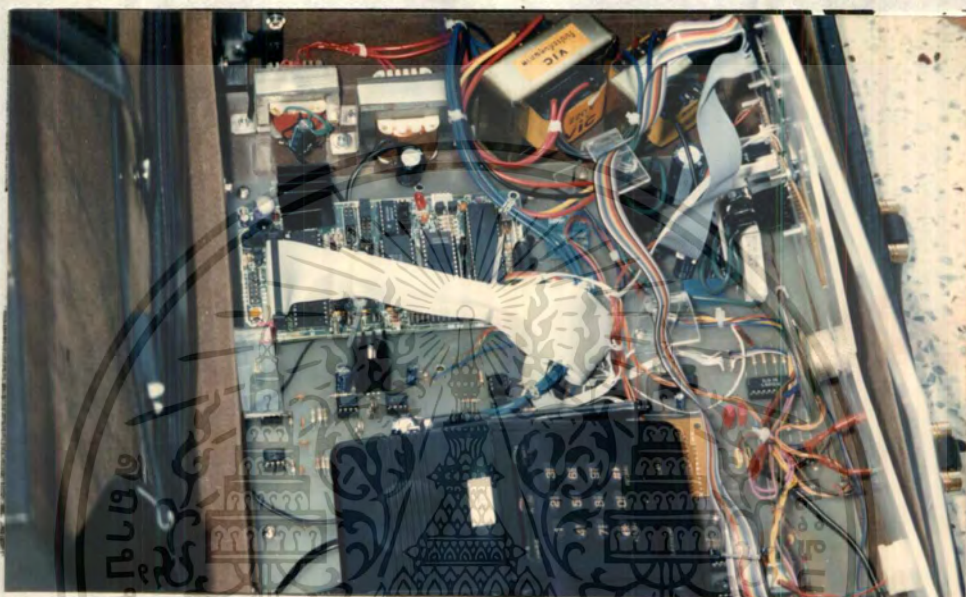
DD293

DD294



### 3.3. การลงอุปกรณ์ในกล่อง

การลงอุปกรณ์ในกล่องนั้นเราจะใช้กระเปาะเจมส์บอนด์มาทำเป็นกล่อง เพราะจะทำให้เราสามารถเคลื่อนย้ายเครื่องตรวจสอบอัตโนมัติได้อย่างสะดวก ซึ่งลักษณะการลงอุปกรณ์ในส่วนต่าง ๆ นั้นจะแยกออกเป็นส่วนๆ ดังแสดงในรูป 3.22



รูปที่ 3.22 การลงอุปกรณ์ในกล่อง



รูปที่ 3.23 การลงอุปกรณ์ในกล่องอย่างสมบูรณ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 4

### การทดลองและผลการทดลอง

ในการทดลองการทำงานของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ จะใช้ทดลองกับเครื่องโทรศัพท์ 2 ชนิดด้วยกันคือ โทรศัพท์ธรรมดา รุ่น 5140 ผลิตโดยบริษัท Srithai Goldstar จำกัด และโทรศัพท์ไร้สายรุ่น KX - T3911BH ผลิตโดย บริษัท Matsushita Electric Industrial จำกัด

#### 4.1 การทดลองกับโทรศัพท์ธรรมดา รุ่น 5140 ผลิตโดยบริษัท Srithai Goldstar จำกัด

1. เปิดสวิทช์ Power เพื่อป้อนไฟเข้าเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ
2. ทำการต่อโทรศัพท์ที่เรานำมาตรวจสอบเข้าที่ตำแหน่งของโทรศัพท์ตรวจสอบของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติดังแสดงในรูปที่ 4.1



รูปที่ 4.1 การต่อโทรศัพท์รุ่น 5140 เข้ากับเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

3. เลือกโปรแกรมของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ให้ตรงกับชนิดของโทรศัพท์ จากนั้นก็กดปุ่มสั่งงานให้เครื่องทำการตรวจสอบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

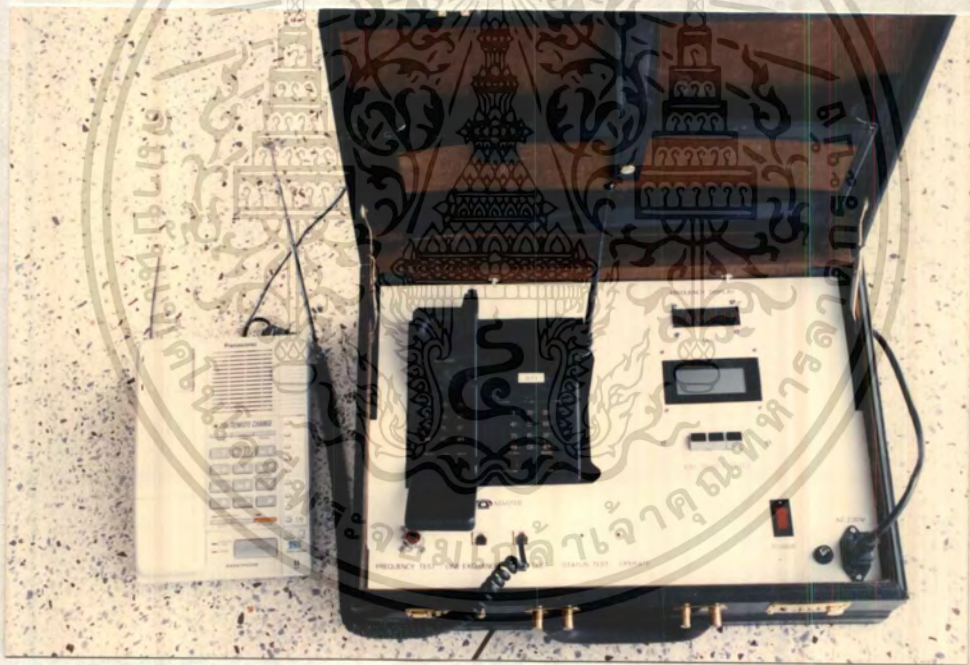
4. สังเกตการเปลี่ยนแปลงของการปฏิบัติการในขณะที่ตรวจสอบ บนจอ LCD และปฏิบัติตามคำสั่งหรือคำแนะนำจากคู่มือการตรวจสอบของเครื่องให้ถูกต้อง

5. ในขณะที่เครื่องกำลังทำงาน โดยการตรวจเช็คตามลำดับขั้นตอนนั้น ให้เราทำการตรวจเช็คด้วยว่าวงจรส่วนไหนของโทรศัพท์ที่นำมาทดสอบนั้นผิดปกติ แล้วทำการบันทึกไว้

#### 4.2 การทดลองกับโทรศัพท์ชนิดไร้สายรุ่น KX - T3911BH

1. เปิดสวิตช์ Power ป้อนไฟเข้าเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

2. ทำการต่อโทรศัพท์ที่จะนำมาตรวจสอบเข้าที่ตำแหน่งของโทรศัพท์ตรวจสอบของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติดังแสดงในรูปที่ 4.2



รูปที่ 4.2 การต่อเครื่องตรวจสอบอัตโนมัติกับโทรศัพท์ไร้สายรุ่น KX - T3911BH

3. เลือกโปรแกรมของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ให้ตรงกับชนิดของโทรศัพท์ จากนั้นกดปุ่มสั่งงานให้เครื่องทำการทดลอง

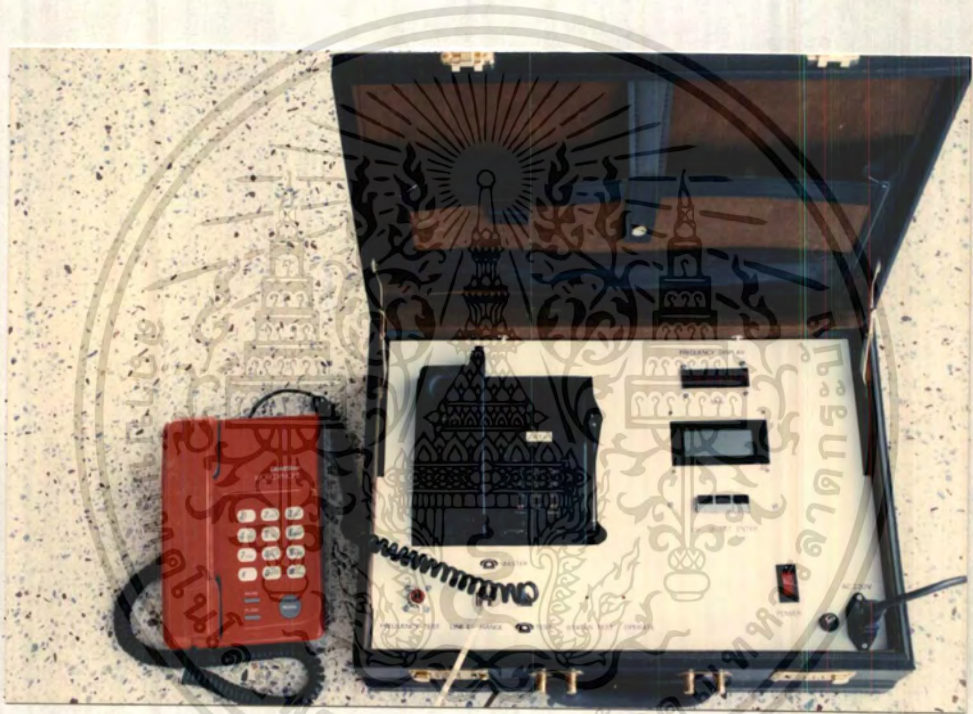
4. สังเกตการเปลี่ยนแปลงของการปฏิบัติการในขณะที่ตรวจสอบ บนจอ LCD และปฏิบัติตามคำสั่ง และคำแนะนำจากคู่มือการตรวจสอบของเครื่องให้ถูกต้อง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

5. ในขณะที่เครื่องกำลังทำงาน โดยการตรวจเช็คตามลำดับขั้นตอนนั้น ให้เราทำการตรวจเช็คด้วยว่าวงจรส่วนไหนของโทรศัพท์ที่นำมาทดสอบนั้นผิดปกติ แล้วทำการบันทึกไว้

#### 4.3 การทดลองกับชุมสายโทรศัพท์

1. เปิดสวิตช์ Power ป้อนไฟเข้าเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ
2. ทำการต่อสายโทรศัพท์ที่มาจากชุมสายโทรศัพท์เข้าที่ตำแหน่ง Line Exchange ดังแสดงในรูปที่ 4.3



รูปที่ 4.3 การต่อเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติกับชุมสายโทรศัพท์

3. ทำการเลือกโปรแกรม ของเครื่องให้ทำการตรวจสอบ Line Exchange และกดปุ่มสั่งงานให้เครื่องทำการตรวจสอบ
4. ดูผลการตรวจสอบที่จอ LCD แล้วบันทึกไว้

#### 4.4 ผลการทดลอง

1. ผลการทดลองจากการทดลองตรวจสอบกับเครื่องโทรศัพท์ชนิดธรรมดา รุ่น 5140 ของบริษัท Srithai GoldStar จำกัด ผลการทดลองเป็นที่น่าพอใจทุกฟังก์ชันการตรวจสอบจะมีผิดพลาดเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บ้างเล็กน้อยก็อยู่ในส่วนของขั้นตอนการปฏิบัติในการตรวจสอบ คือจังหวะในการกดเลขหมายเพื่อที่จะทำการตรวจสอบสัญญาณ Dial Number ซึ่งสามารถแก้ไขได้โดยการดูจังหวะการแสดงผลจากจอ LCD และฟังจากจังหวะของเสียงสัญญาณโทรศัพท์

2. ผลของการทดลองจากการทดลองตรวจสอบกับเครื่องโทรศัพท์ชนิดไร้สายรุ่น KX - T3911BH ของบริษัท Matsushita Electric Industrial จำกัด ผลการทดลองเป็นที่น่าพอใจทุกฟังก์ชันการตรวจสอบ ในส่วนของฟังก์ชันการตรวจสอบความถี่ อาจจะมีการรบกวนกันบ้างเล็กน้อยระหว่างโทรศัพท์ของเครื่องตรวจสอบกับเครื่องที่นำมาตรวจสอบ

3. ผลการทดลองจากการทดลองตรวจสอบกับชุมสายโทรศัพท์ ผลการทดลองฟังก์ชันการตรวจสอบที่ออกมาจากชุมสายโทรศัพท์เป็นที่น่าพอใจ สามารถที่จะตรวจสอบได้เป็นอย่างดี



## บทที่ 5

### บทวิจารณ์สรุปและแนวทางการพัฒนา

#### 5.1 บทสรุป

เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ได้ใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ 8031 ของบริษัท อินเทล มาทำหน้าที่ควบคุมการทำงาน และฟังก์ชันการตรวจสอบทั้งหมดของเครื่องตรวจสอบ โทรศัพท์อัตโนมัติ เพื่อเพิ่มความสะดวกรวดเร็วในการสั่งงาน และช่วยลดอุปสรรคในทางด้าน ฮาร์ดแวร์ เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติเมื่อนำมาทดลองใช้งานจริงแล้วปรากฏว่าสามารถ ตรวจสอบโทรศัพท์แบบหมุน, แบบกดปุ่ม และแบบไร้สายได้อย่างมีประสิทธิภาพ

#### 5.2 ปัญหาและการแก้ไขจากการทดลอง

1 ปัญหาที่เกิดขึ้นจากการตรวจสอบสัญญาณจากการกดคีย์ของโทรศัพท์แบบพัลส์ ในการ กดคีย์ตรวจสอบหรือหมุนคีย์ตรวจสอบนั้น จะต้องให้จังหวะของการกดคีย์ที่แน่นอน เพราะ โปรแกรมจะทำการประมวลผลตามค่าเวลาสูงสุดของสัญญาณพัลส์ ซึ่งเป็นหลักในการตรวจสอบ การแก้ไข การกดคีย์ของโทรศัพท์ที่ต้องการตรวจสอบจะต้องกดคีย์ค้างไว้จนเสียงสัญญาณ พัลส์ของแต่ละคีย์หมดไป จากนั้นจึงปล่อย และในการกดปุ่มครั้งต่อไปจะต้องคุดผลที่จอ LCD ก่อนว่าปรากฏคำว่า "Non Press" หรือยัง หรืออาจจะทำการกดคีย์ค้างไว้ประมาณ 1-2 วินาที ขึ้น ไป

2 ปัญหาที่เกิดขึ้นจากผลของการตรวจสอบระบบเสียงของโทรศัพท์ชนิดไร้สาย เนื่องจาก โทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบนั้นจะใช้ความถี่ส่งสัญญาณระหว่างตัวฐานโทรศัพท์กับมือถือ เหมือน กันกับโทรศัพท์ไร้สายที่เป็นเครื่องตรวจสอบ จึงทำให้เกิดการรบกวนกันขึ้น

การแก้ไข โดยการเซตให้โทรศัพท์ไร้สายที่อยู่กับเครื่องตรวจสอบ ให้อยู่ในสถานะการ รอรับสัญญาณจากฐาน ซึ่งในสถานะนี้โทรศัพท์ไร้สายจะแสดงสถานะเหมือนกับโทรศัพท์ธรรมดา โดยทั่วไปจึงทำให้ความถี่ไม่รบกวนกัน

#### 5.3 ข้อเสนอแนะและแนวทางการพัฒนา

1. สามารถที่จะเพิ่มฟังก์ชันการตรวจสอบโทรศัพท์ให้มากขึ้น และเพิ่มประสิทธิภาพการ ตรวจสอบให้มีความละเอียดและแม่นยำมากขึ้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

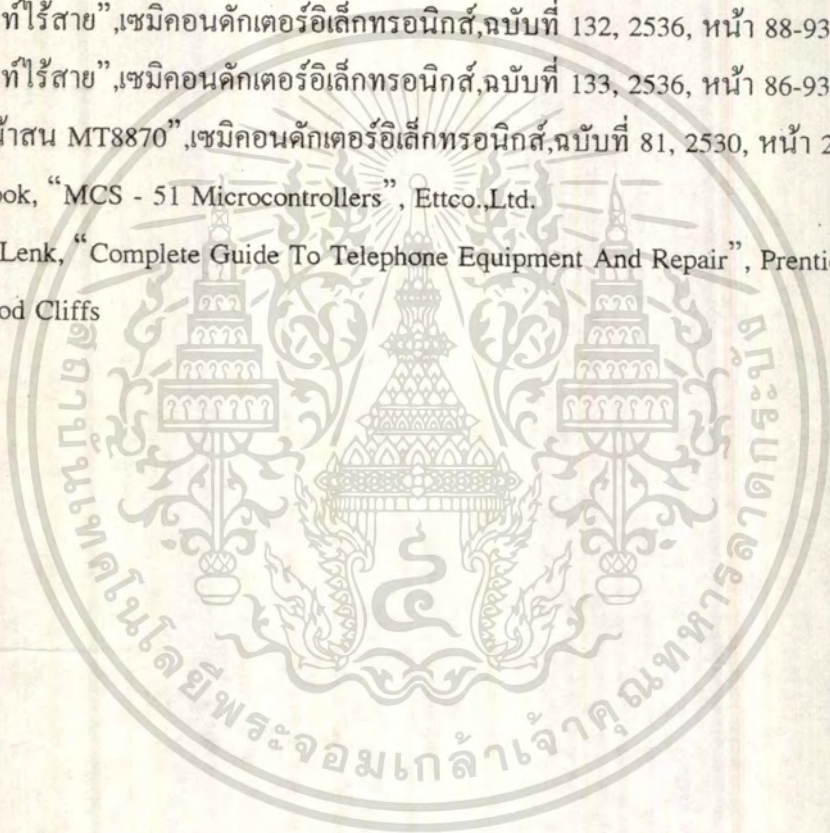
2. พัฒนาให้สามารถตรวจสอบโทรศัพท์ที่ใช้กับชุมสายโทรศัพท์โดยตรงซึ่งจะเป็นโทรศัพท์ที่ใช้กับคู่ PABX แบบ 4 WIRE รวมไปถึงพัฒนาให้สามารถตรวจสอบโทรศัพท์มือถือ
3. สามารถพัฒนาให้แสดงข้อมูลการตรวจสอบโทรศัพท์ออกทางเครื่องพิมพ์ได้
4. สามารถใช้อจอ LCD ที่เป็นแบบชนิดกราฟฟิกเพื่อแสดงการทำงานเป็นตัวอักษรไทยได้ เพราะจะทำให้เราสะดวกในการใช้งาน และเข้าใจผลของการตรวจสอบได้ดียิ่งขึ้น
5. พัฒนาให้สามารถตรวจเช็คการสูญเสียของสัญญาณที่ส่งมาจากชุมสายโทรศัพท์ได้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บรรณานุกรม

1. ดร. โกศล เพ็ชรสุวรรณ, “เทคโนโลยีโทรคมนาคม”, บริษัท สำนักพิมพ์ดวงกมล, 2535
2. พิพัฒน์ เลาหสงคราม, “ไมโครคอนโทรลเลอร์”, พระจอมเกล้าลาดกระบัง, 2535
3. “ลึกลับนิดกับโทรศัพท์”, เซมิคอนดักเตอร์อิเล็กทรอนิกส์, ฉบับที่ 120, 2535, หน้า 90-94
4. “ลึกลับนิดกับโทรศัพท์”, เซมิคอนดักเตอร์อิเล็กทรอนิกส์, ฉบับที่ 121, 2535, หน้า 108-116
5. “โทรศัพท์ไร้สาย”, เซมิคอนดักเตอร์อิเล็กทรอนิกส์, ฉบับที่ 132, 2536, หน้า 88-93
6. “โทรศัพท์ไร้สาย”, เซมิคอนดักเตอร์อิเล็กทรอนิกส์, ฉบับที่ 133, 2536, หน้า 86-93
7. “ไอซีหน้าสน MT8870”, เซมิคอนดักเตอร์อิเล็กทรอนิกส์, ฉบับที่ 81, 2530, หน้า 226-237
8. Hand Book, “MCS - 51 Microcontrollers”, Ettco.,Ltd.
9. John D. Lenk, “Complete Guide To Telephone Equipment And Repair”, Prentice-Hall Inc.  
Englewood Cliffs





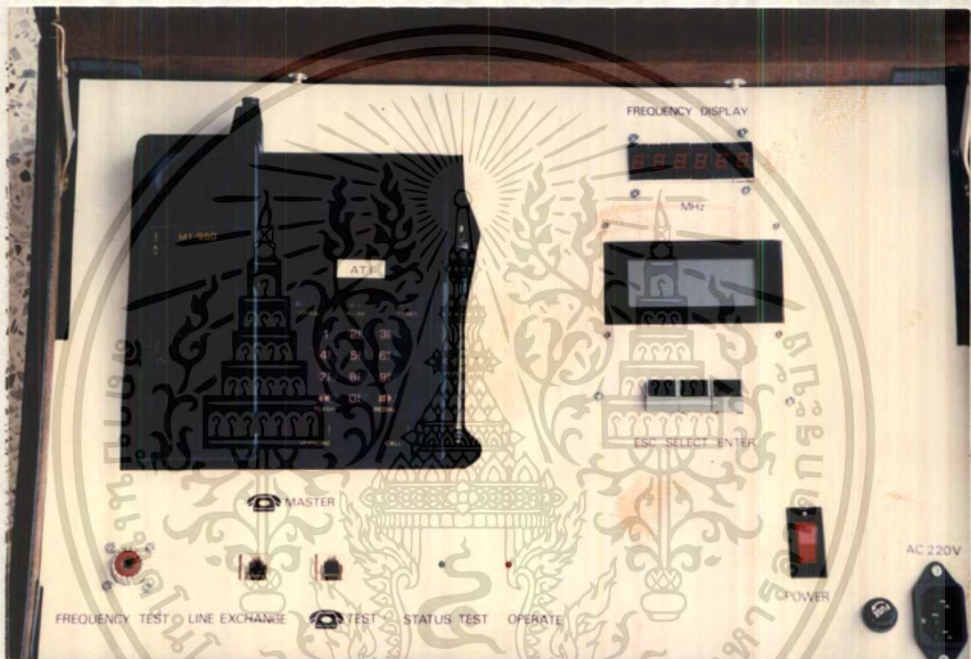
ภาคผนวก ก.

คู่มือการใช้งานเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คู่มือการใช้งาน  
เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ  
AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR

ส่วนประกอบต่างๆ ของเครื่อง



รูปที่ 1 ส่วนประกอบต่างๆ ของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

ปุ่มฟังก์ชันคีย์ประกอบด้วย

1. ปุ่ม ESC
2. ปุ่ม SELECT
3. ปุ่ม ENTER

การทำงานของปุ่มมีดังนี้คือ

1. ปุ่ม ESC มีหน้าที่ออกจากเมนูปัจจุบันในขณะนั้นทันที
2. ปุ่ม SELECT มีหน้าที่เลือกหัวข้อการทำงาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. ปุ่ม ENTER เป็นปุ่มคำสั่งที่จะให้ปฏิบัติงาน หรือเลือกใช้งานในรูปแบบใด และสั่งให้  
วงจรทำงาน
4. ปุ่ม ESC+SELECT เป็นปุ่มใช้สำหรับเมื่อต้องการใช้เครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ  
เป็นเครื่องโทรศัพท์เพื่อใช้ในการโทรออก
5. ปุ่ม ESC+ENTER เป็นปุ่มที่ให้ทำการเช็คสัญญาณโทรศัพท์ที่โทรเรียกเข้ามาที่เครื่อง  
โทรศัพท์ที่กำลังทำการตรวจสอบ เพราะถูกยกเลิกไปเมื่อผู้ตรวจสอบไม่ต้องการรับ  
โทรศัพท์ที่เรียกเข้ามาผ่านเครื่องโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบในครั้งแรก
6. ปุ่ม SELECT+ENTER เป็นปุ่มที่ใช้สำหรับแสดงสถานะการทำงานของเครื่อง เพื่อเป็น  
การตรวจสอบสถานะการทำงานของเครื่องในขณะนั้น

#### สถานะการทำงานของเครื่อง

1. เมื่อเปิดเครื่องเข้ามาใช้ในครั้งแรก เครื่องจะอยู่ในสถานะที่สามารถที่จะทำการตรวจสอบ  
ในรูปแบบของโทรศัพท์ธรรมดาชนิด DTMF การตรวจสอบเป็นแบบอัตโนมัติ
2. การตรวจสอบของเครื่องจากการกำหนดของผู้ใช้เอง

#### การตรวจสอบแบบเลือกตรวจสอบ

##### มีขั้นตอนในการตรวจสอบให้เลือกดังนี้คือ

1. LINE EXCHANGE คือการตรวจสอบว่าสายโทรศัพท์จากชุมสายโทรศัพท์ที่มายัง  
เครื่องรับที่กำลังตรวจสอบมีปัญหาหรือไม่
2. RING SOUND คือการตรวจสอบสัญญาณกระดิ่งของเครื่องที่นำมาตรวจสอบ
3. HOOK SWITCH คือการตรวจสอบสวิตช์ของเครื่องที่นำมาตรวจสอบ
4. SOUND SYSTEM คือการตรวจสอบระบบเสียงของเครื่องที่นำมาตรวจสอบ
5. DIAL TONE คือการตรวจสอบสัญญาณไคอัล โทนของเครื่องที่นำมาตรวจสอบ
6. DIAL NUMBER คือการตรวจสอบสัญญาณปุ่มคีย์โทรศัพท์
7. FREQUENCY TEST คือการตรวจสอบความถี่ของเครื่อง โทรศัพท์ไร้สายในระบบที่ใช้  
ความถี่แบบ 1.7 MHz-49 MHz และแบบ 46 MHz-49 MHz

#### การตรวจสอบแบบอัตโนมัติ

การตรวจสอบแบบอัตโนมัติคือการตรวจสอบที่เครื่องตรวจสอบจะทำการจัดลำดับขั้นตอน  
ในการตรวจสอบให้โดยที่ผู้ใช้ไม่ต้องทำการเลือก ซึ่งขั้นตอนจะเรียงตามลำดับดังนี้คือ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### โทรศัพท์ธรรมดา

1. LINE EXCHANGE
2. RING SOUND
3. HOOK SWITCH
4. DIAL TONE
5. SOUND SYSTEM
6. DIAL NUMBER

### โทรศัพท์ไร้สาย

1. LINE EXCHANGE
2. RING SOUND
3. HOOK SWITCH
4. DIAL TONE
5. SOUND SYSTEM
6. DIAL NUMBER
7. FREQUENCY TEST

### การต่อใช้งานของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ

1. ทำการต่อสายสัญญาณของเครื่องโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบเข้ากับแจ็คของเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติที่แสดงบอกเอาไว้
2. ทำการต่อเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติเข้ากับคู่สายโทรศัพท์ที่มาจากชุมสายโทรศัพท์ ของเครื่องโทรศัพท์ที่ทำการตรวจสอบ
3. การต่อใช้งานในลำดับที่ 1 หรือ 2 นั้นสามารถที่จะต่อใช้งานได้ภายหลังหรือก่อนการเปิดใช้งานเครื่องตรวจสอบโทรศัพท์อัตโนมัติ ก็สามารถที่กระทำได้
4. เมื่อเปิดสวิชการทำงาน สังกะยหลอดไฟ (LED) สีแดงจะติด

### วิธีการตรวจสอบของแต่ละแบบ

ก่อนที่จะทำการตรวจสอบนั้นจะต้องทำการเลือกก่อนว่าโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบนั้นเป็นแบบใด ถ้าไม่ทำการเลือกเครื่องจะถือว่าการทำงานของเครื่องตรวจสอบเป็นการตรวจสอบโทรศัพท์แบบธรรมดาชนิด DTMF ขั้นตอนการตรวจสอบเป็นแบบอัตโนมัติ

### ขั้นตอนในการเลือกชนิดของโทรศัพท์

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ TELEPHONE MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT เลือกชนิดของโทรศัพท์ซึ่งมีอยู่ 2 แบบคือ
  - 3.1 แบบ NORMAL คือ โทรศัพท์ธรรมดา
  - 3.2 แบบ CORDLESS คือ โทรศัพท์ไร้สาย
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT เพื่อเลือกชนิดของโทรศัพท์ซึ่งมีอยู่ 2 แบบคือ
  - 5.1 แบบ DTMF
  - 5.2 แบบ PULSE
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม SELECT ไปที่ EXIT แล้วกดปุ่ม ENTER หรือทำการกดปุ่ม ESC เมื่อต้องการที่จะออกจากเมนูการเลือก

ในการเลือกการทำงานแต่ละครั้งนั้นสามารถที่จะตรวจสอบค่าที่เราทำการเลือกไปแล้วนั้น โดยการกดปุ่ม ESC+ENTER ได้

### ขั้นตอนในการตรวจสอบอัตโนมัติ

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ AUTOMATIC
4. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
5. กดปุ่ม ESC
6. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATE
7. กดปุ่ม ENTER

### ขั้นตอนการตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์ของเครื่องที่นำมาตรวจสอบ(LINE EXCHANGE)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER 2 ครั้งสังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
5. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
6. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATE
7. กดปุ่ม ENTER
8. ผลการตรวจสอบจะแสดงที่หน้าจอ LCD ดังนี้คือ
  - 7.1 ถ้าคู่สายโทรศัพท์ขาดหรือชื้อดหน้าจอจะแสดงคำว่า “FAIL”
  - 7.2 ถ้าคู่สายโทรศัพท์ดีหน้าจอจะแสดงคำว่า “PASS”
9. กดปุ่ม ENTER หรือ กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการออกจากการตรวจสอบเพื่อเข้าสู่เมนูหลัก

#### ขั้นตอนการตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง(RING SOUND)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT ไปที่ RING SOUND
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
8. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATE
9. กดปุ่ม ENTER
10. ที่หน้าจอ LCD จะแสดงคำว่า “TEST” ซึ่งขณะนี้เครื่องกำลังทำการตรวจสอบสัญญาณกระดิ่งอยู่โดยที่ผู้ตรวจสอบต้องทำการฟังเสียงสัญญาณกระดิ่งของเครื่องที่นำมาตรวจสอบว่าดีหรือไม่
11. กดปุ่ม ENTER หรือ กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการออกจากการตรวจสอบเพื่อเข้าสู่เมนูหลัก

#### ขั้นตอนการตรวจสอบฮุกสวิทช์ (HOOK SWITCH)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT ไปที่ HOOK SWITCH
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
8. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATE
9. กดปุ่ม ENTER
10. ที่หน้าจอ LCD จะแสดงคำว่า "ON HOOK" เมื่อ สุกสวิดช์ อยู่ในสภาวะการวางหู และจะแสดงคำว่า "OFF HOOK" เมื่อ สุกสวิดช์ของเครื่องที่นำมาตรวจสอบอยู่ในสภาวะการยกหู ทั้งนี้เครื่องตรวจสอบ โทรศัพท์อัตโนมัติต้องอยู่ในตำแหน่งวางหูด้วยในการตรวจสอบขั้นตอนนี้
11. กดปุ่ม ENTER หรือ กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการออกจากการตรวจสอบเพื่อเข้าสู่เมนูหลัก

#### ขั้นตอนการตรวจสอบระบบเสียง (SOUND SYSTEM)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SOUND SYSTEM
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
8. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATE
9. กดปุ่ม ENTER
10. ที่หน้าจอ LCD จะแสดงคำแนะนำให้ทำการยกหู โทรศัพท์ของเครื่องที่นำมาตรวจสอบ และเครื่องโทรศัพท์ของเครื่องตรวจสอบ แล้วทำการตรวจสอบพูดคุยโต้ตอบกันจนกว่าจะสรุปได้ว่าระบบเสียงเป็นอย่างไร
11. กดปุ่ม ENTER หรือ กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการออกจากการตรวจสอบเพื่อเข้าสู่เมนูหลัก

### ขั้นตอนการตรวจสอบสัญญาณไดอัลโทน (DIAL TONE)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT ไปที่ DIAL TONE
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏทางด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
8. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATE
9. กดปุ่ม ENTER
10. ที่หน้าจอ LCD จะแสดงคำว่า “TEST” ซึ่งขณะนี้เครื่องกำลังทำการตรวจสอบสัญญาณไดอัลโทนอยู่โดยที่ผู้ตรวจสอบจะต้องทำการยกหูฟังของเครื่องโทรศัพท์ที่นำมาตรวจสอบว่าเสียงสัญญาณไดอัลโทนของเครื่องที่นำมาตรวจสอบว่าดีหรือไม่
11. กดปุ่ม ENTER หรือ กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการออกจากการตรวจสอบเพื่อเข้าสู่เมนูหลัก

### ขั้นตอนการตรวจสอบสัญญาณปุ่มคีย์โทรศัพท์(DIAL NUMBER)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT ไปที่ DIAL NUMBER
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏทางด้านขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
8. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATION
9. กดปุ่ม ENTER
10. ที่หน้าจอ LCD จะแสดงค่าของคีย์โทรศัพท์ที่ทำการกดปุ่มตรวจสอบถ้าปุ่มคีย์โทรศัพท์ปุ่มไหนเสีย LCD ก็จะไม่แสดงค่าหรือเป็นค่าอื่นนอกเหนือจากค่าของคีย์ ในขั้นตอนนี้จะต้องทำการยกหูโทรศัพท์ที่ตรวจสอบก่อน แล้วจึงทำการกดคีย์ ในกรณีของ DIAL

NUMBER PULSE การกดคีย์ในครั้งต่อไปจะต้องรอในจอ LCD ปรากฏคำว่า NON PRESS เสียก่อนจึงจะถูกค้อง

11. กดปุ่ม ENTER หรือ กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการออกจากการตรวจสอบเพื่อเข้าสู่เมนูหลัก

### ขั้นตอนการตรวจสอบความถี่ของโทรศัพท์ไร้สาย (FREQUENCY TEST)

1. กดปุ่ม SELECT ไปที่ INSPECTOR MODE
2. กดปุ่ม ENTER
3. กดปุ่ม SELECT ไปที่ SINGLE STEP
4. กดปุ่ม ENTER
5. กดปุ่ม SELECT ไปที่ FREQUENCY TEST
6. กดปุ่ม ENTER สังเกตจะมีคอกจันท์ปรากฏด้านทางขวาสุดของแบบที่เราทำการเลือกเอาไว้แสดงว่าเครื่องรับรู้การเลือกของเราแล้ว
7. กดปุ่ม ESC 2 ครั้งเพื่อเข้าเมนูหลัก
8. กดปุ่ม SELECT ไปที่ OPERATION
9. กดปุ่ม ENTER
10. ทำการวัดความถี่ของส่วนประกอบ 2 ส่วนด้วยกันดังนี้คือ
  - 10.1 นำเสาอากาศของส่วนมือถือ (PORTABLE) ไปเสียบเข้าอุปกรณ์วัดความถี่ที่เตรียมเอาไว้ให้ และสังเกตค่าความถี่ที่ได้ที่จอ SEVEN SEGMENT
  - 10.2 นำเสาอากาศของส่วนฐาน (BASE) ไปเสียบเข้าอุปกรณ์วัดความถี่ที่เตรียมเอาไว้ให้ และสังเกตค่าความถี่ที่ได้ที่จอ SEVEN SEGMENT
11. กดปุ่ม ESC เมื่อต้องการดูค่าความถี่ที่จะทำการเปรียบเทียบกับค่าความถี่ที่วัดได้ว่ามีค่าตรงหรือใกล้เคียงกับค่าความถี่มาตรฐานหรือไม่
12. กดปุ่ม ENTER เมื่อต้องการออกจากตารางค่าความถี่เปรียบเทียบ
13. กดปุ่ม ENTER อีกครั้งหนึ่งเมื่อทำการตรวจสอบความถี่เรียบร้อยแล้ว เพื่อที่จะเข้าสู่เมนูหลัก

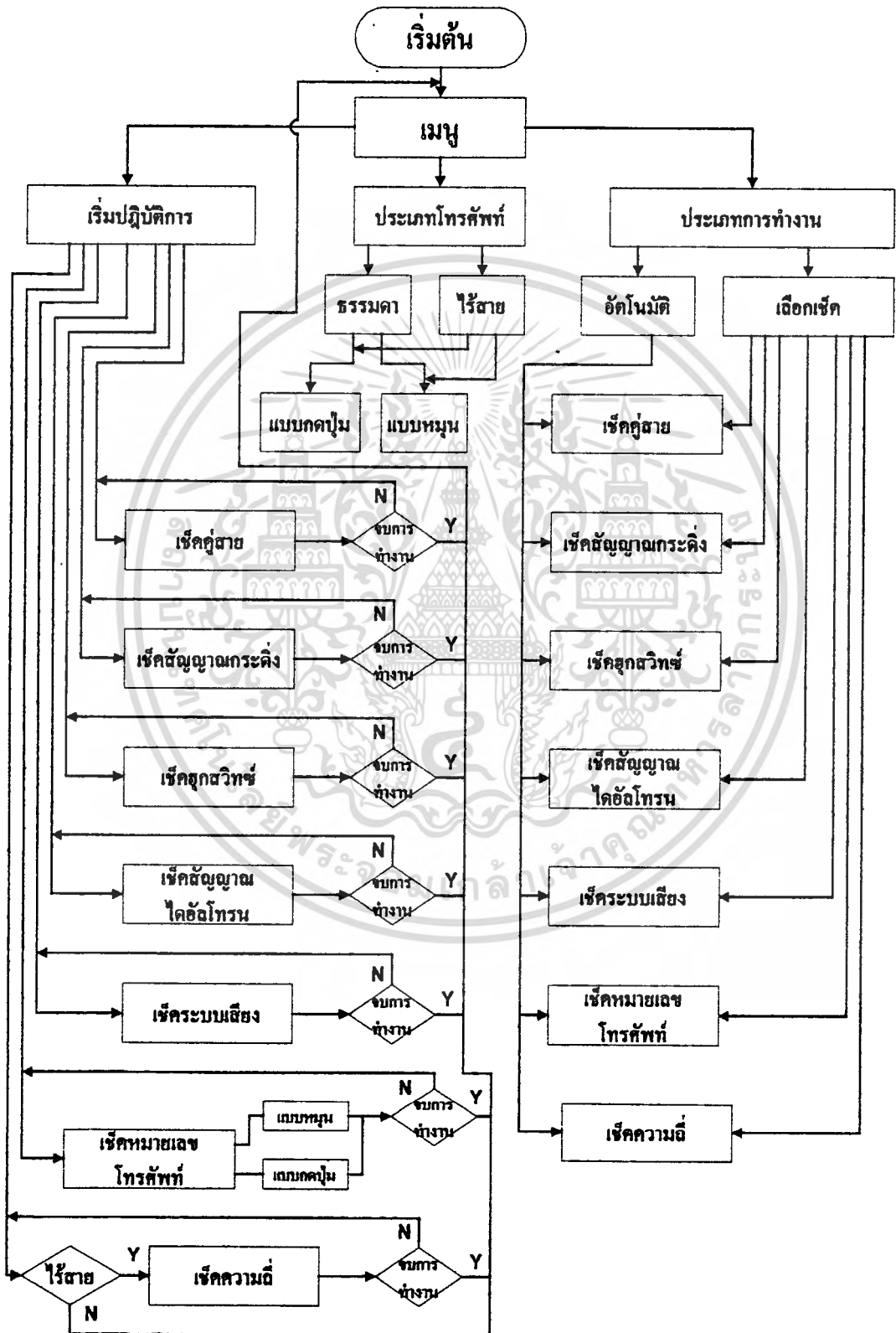


ภาคผนวก ข.

ไฟล์ชาร์ตในส่วนของโปรแกรมควบคุม

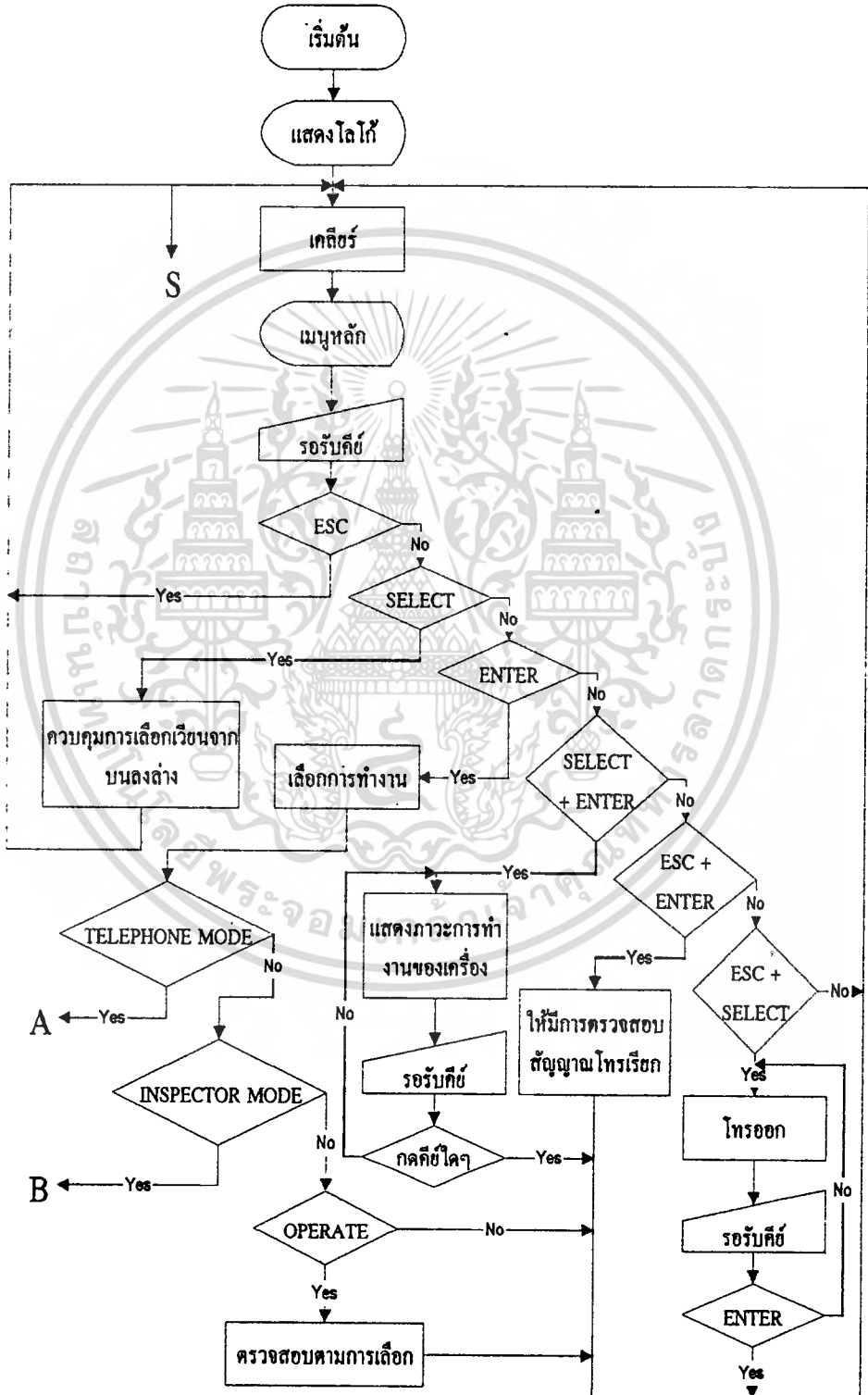
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โครงสร้างในส่วนของโปรแกรมควบคุม



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

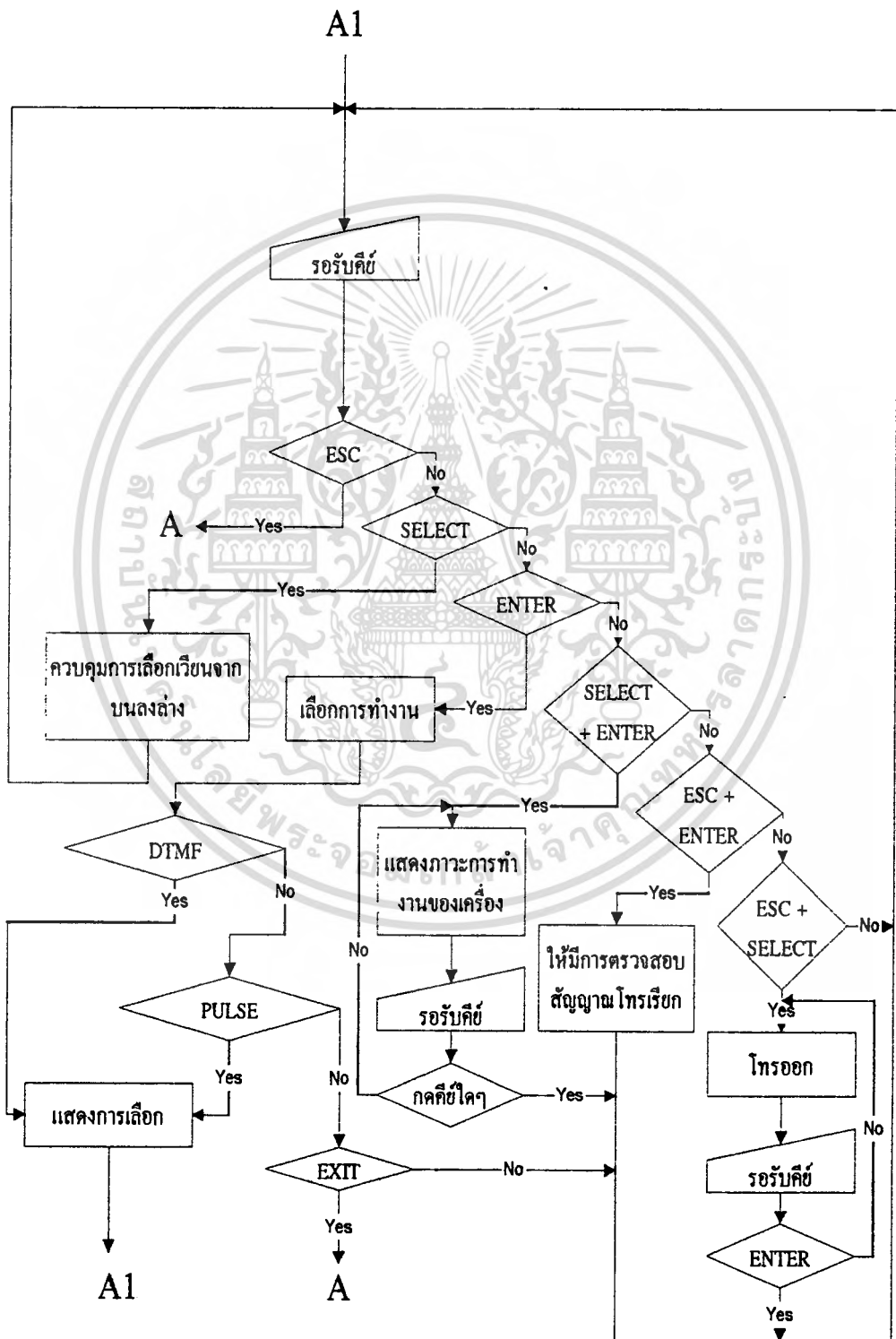
## โปรแกรมควบคุม MENU



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

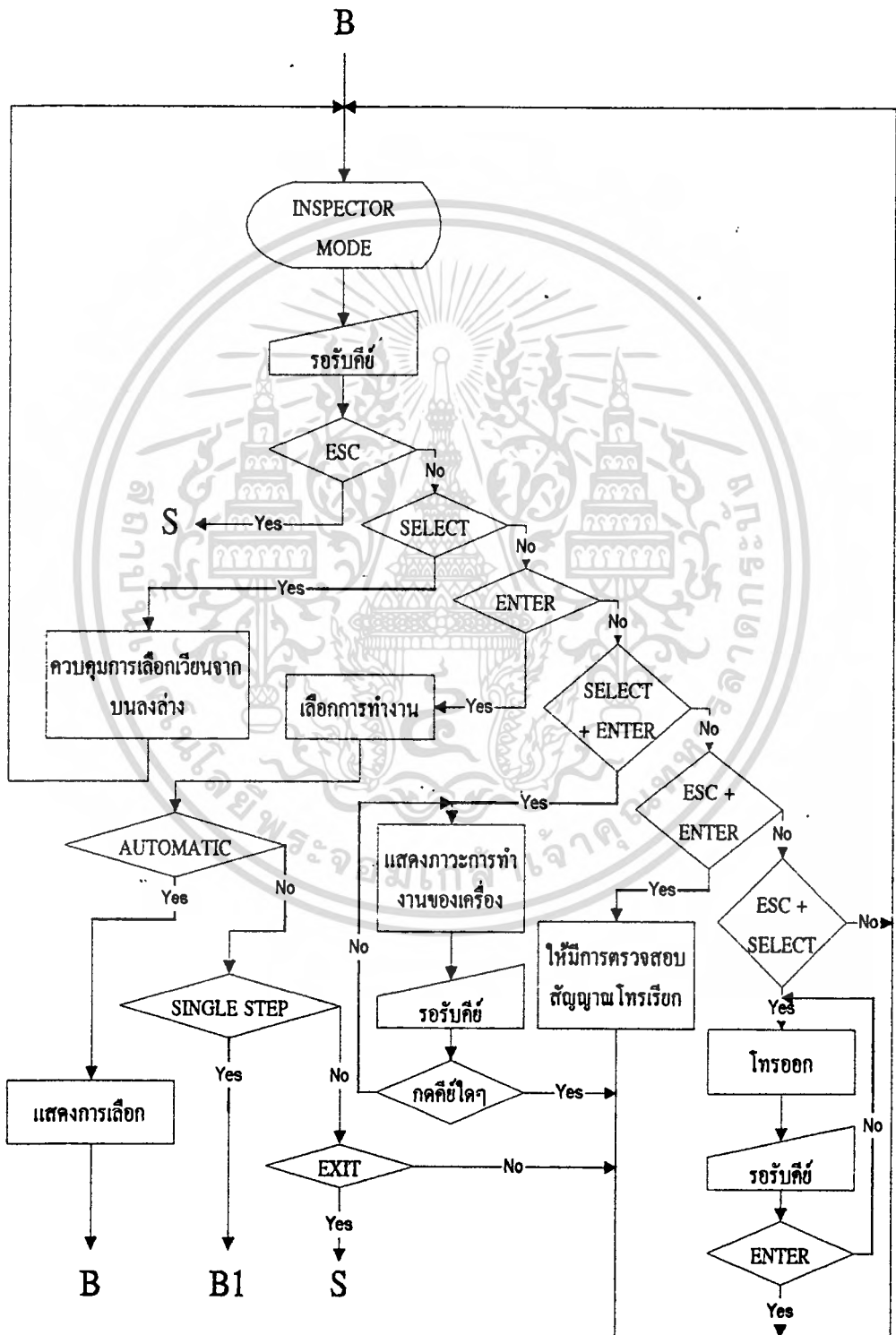


## โปรแกรมการเลือกของ NORMAL และ CORDLESS



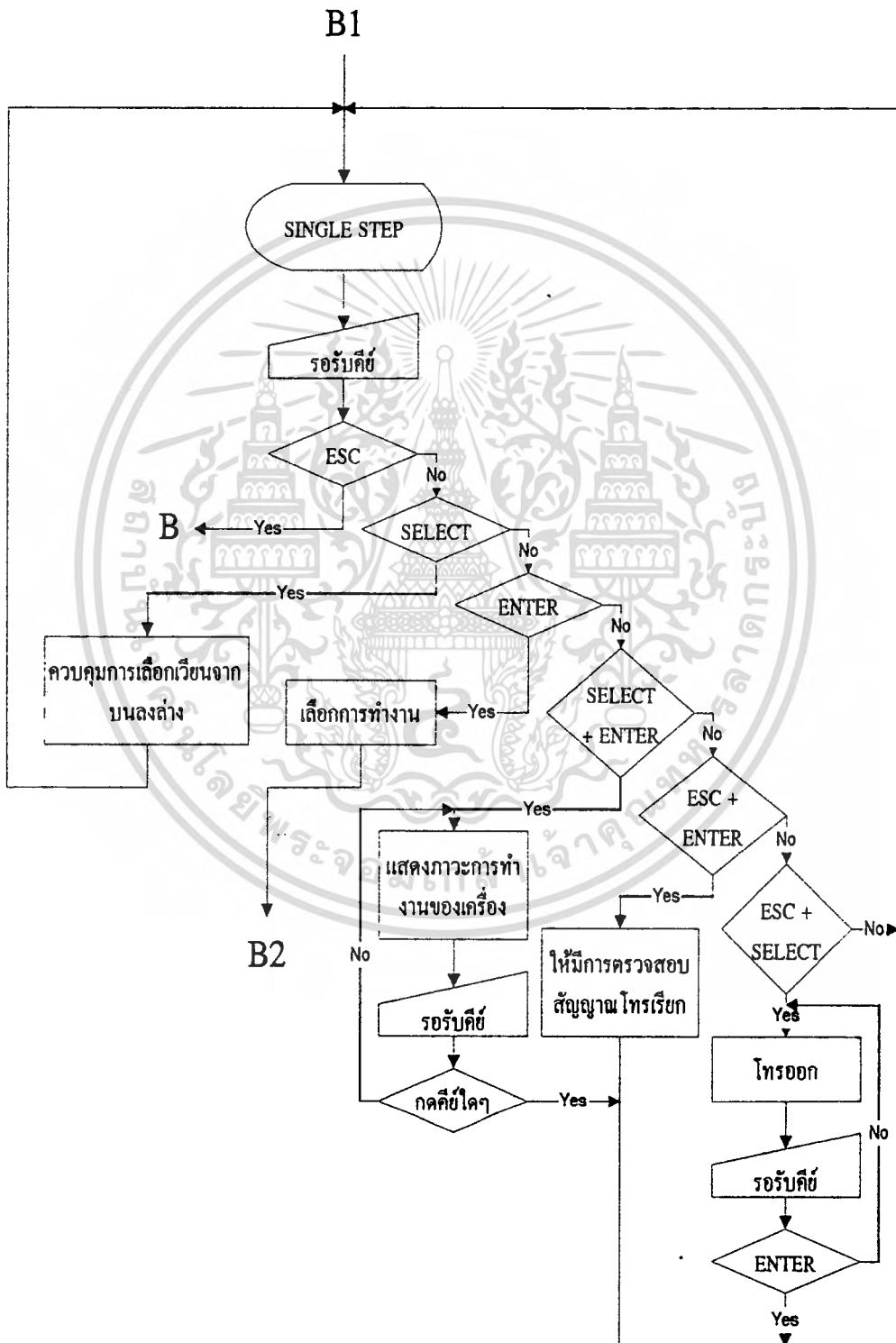
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมควบคุม INSPECTOR MODE

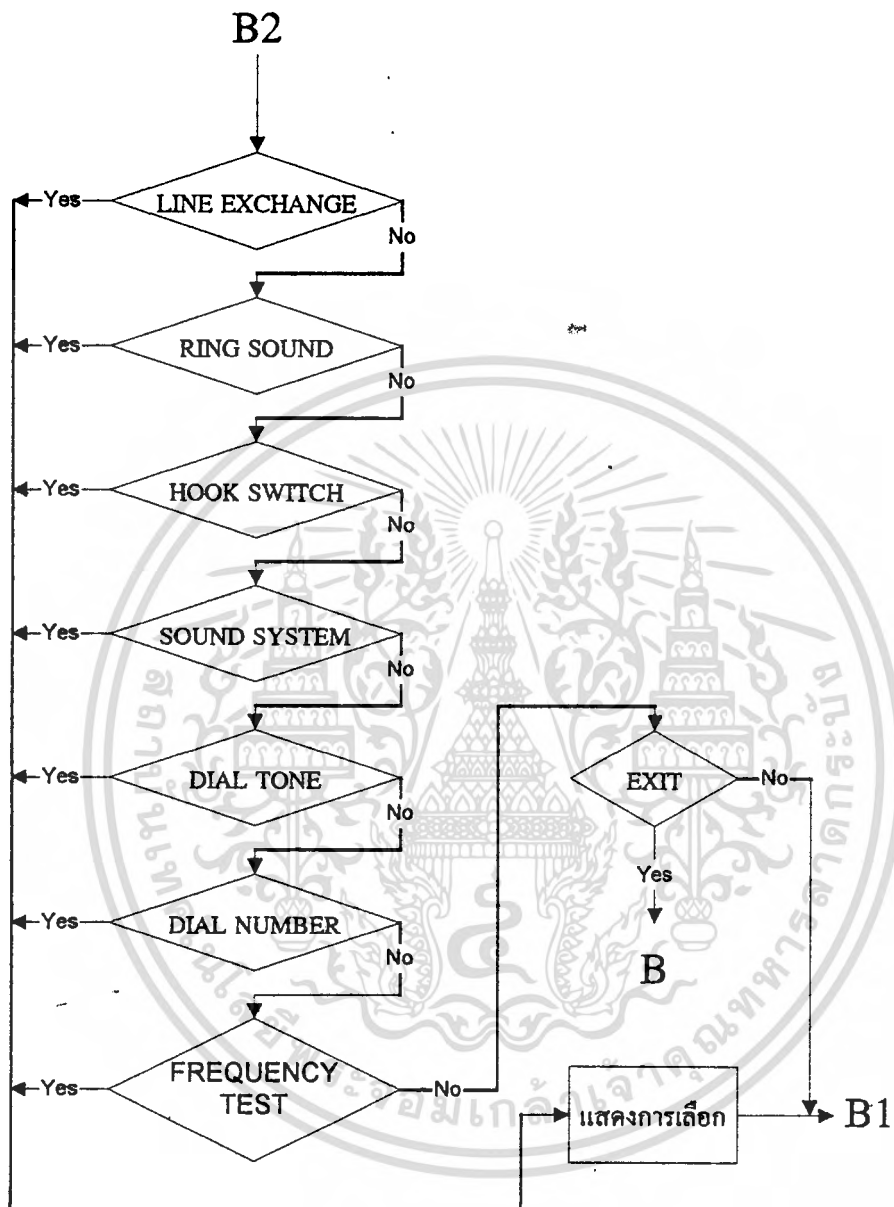


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมควบคุม SINGLE STEP

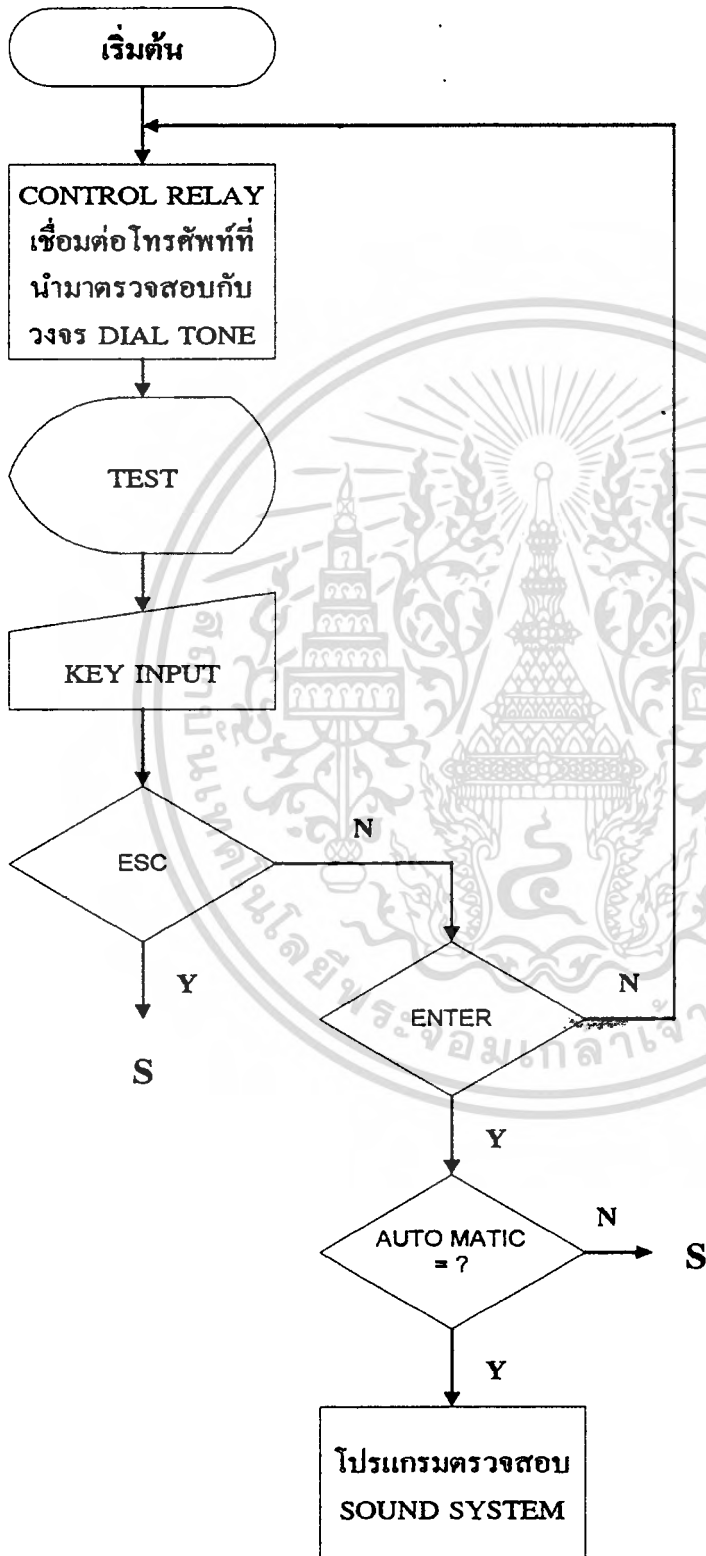


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



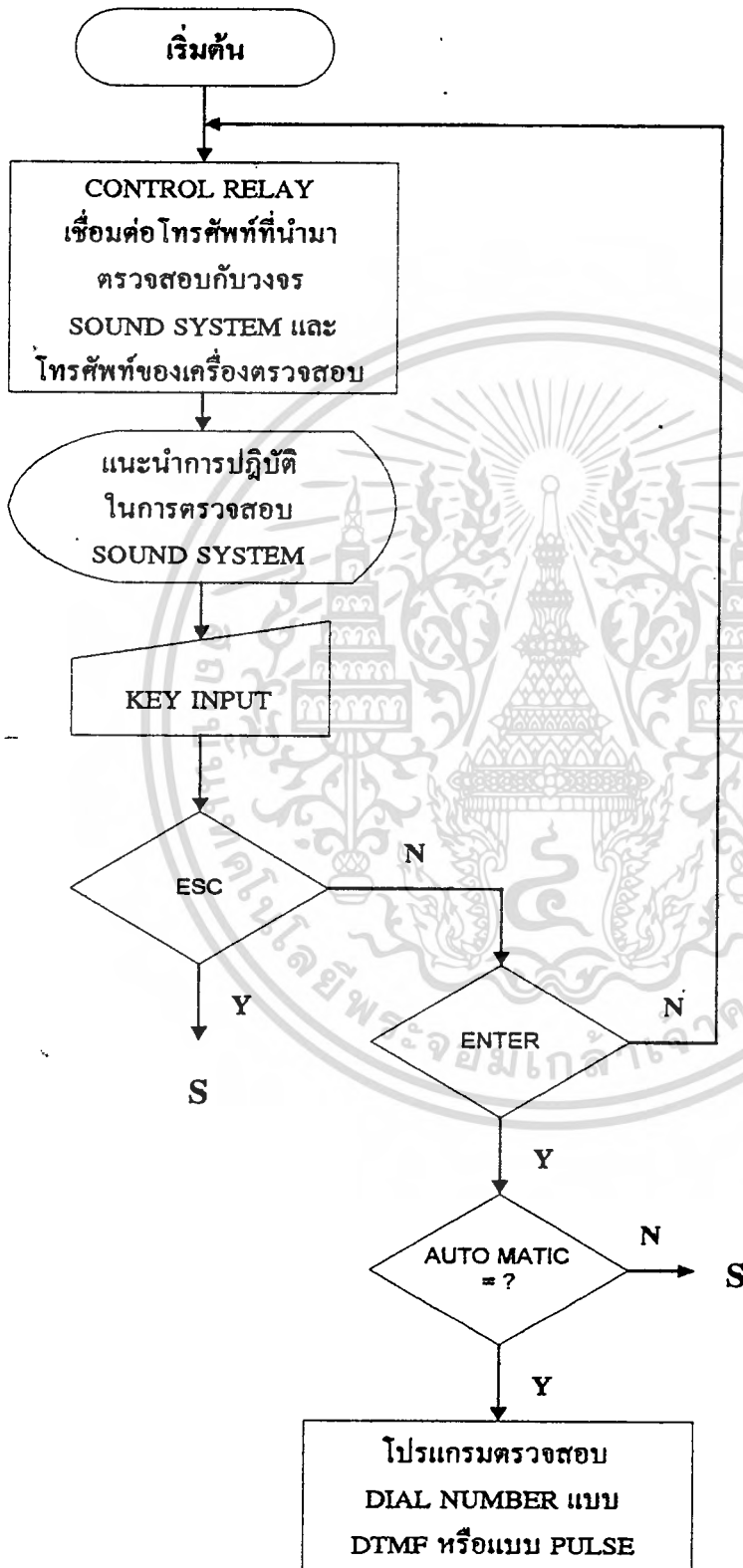
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ DIAL TONE



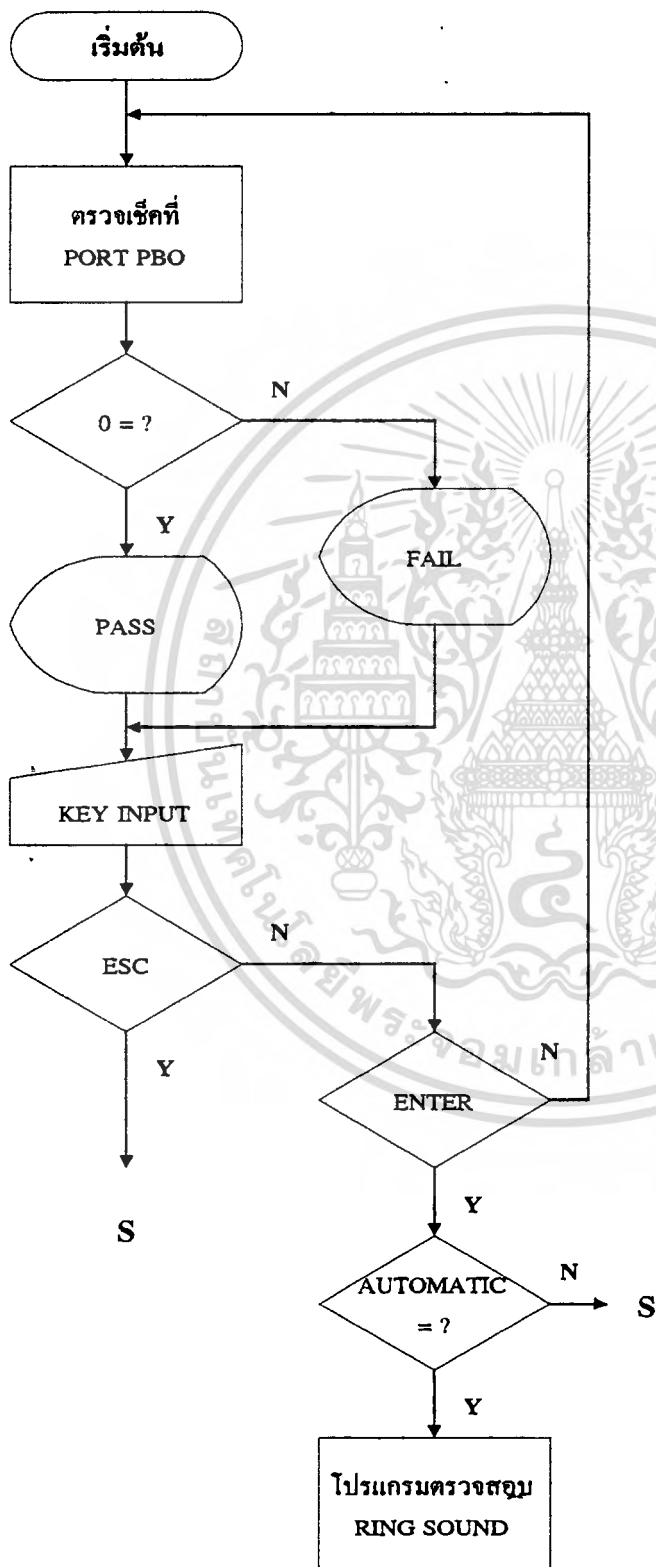
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ SOUND SYSTEM



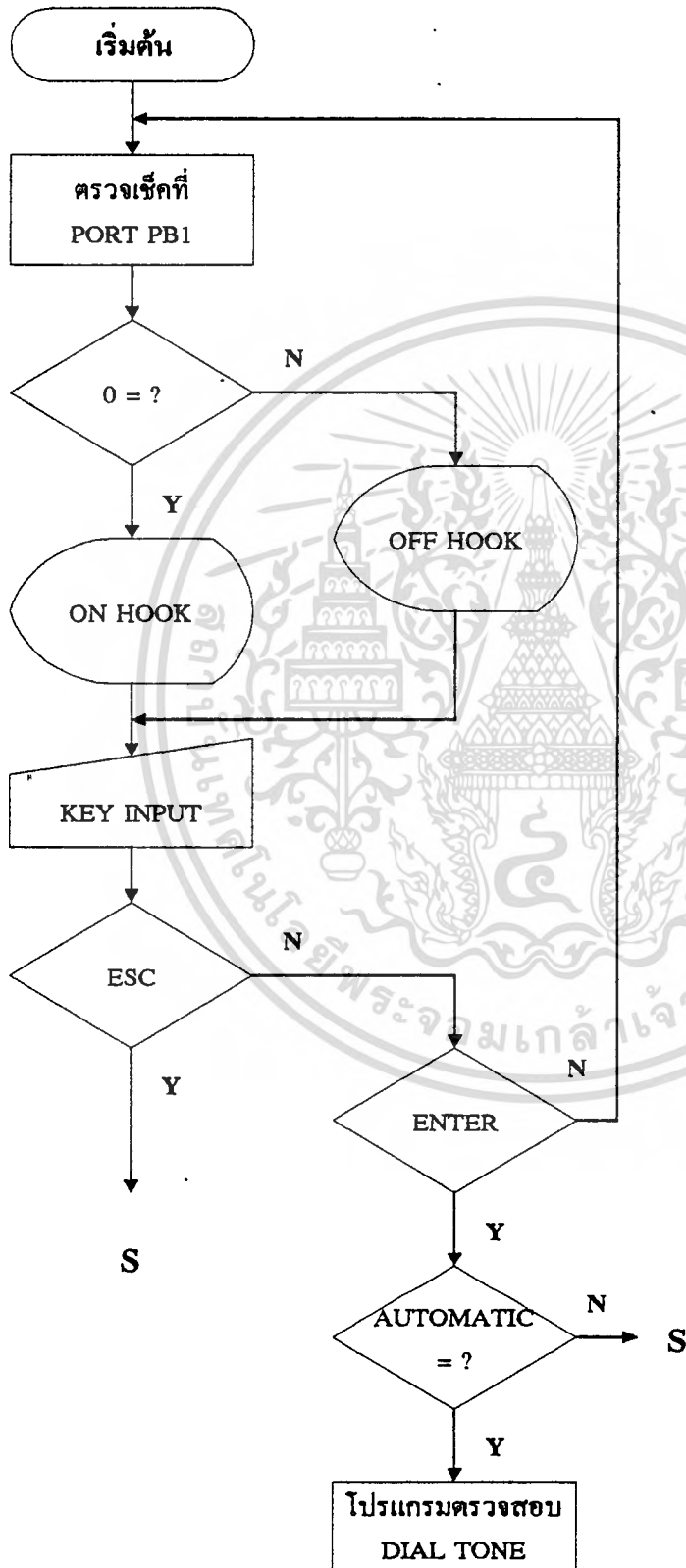
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ LINE EXCHANGE



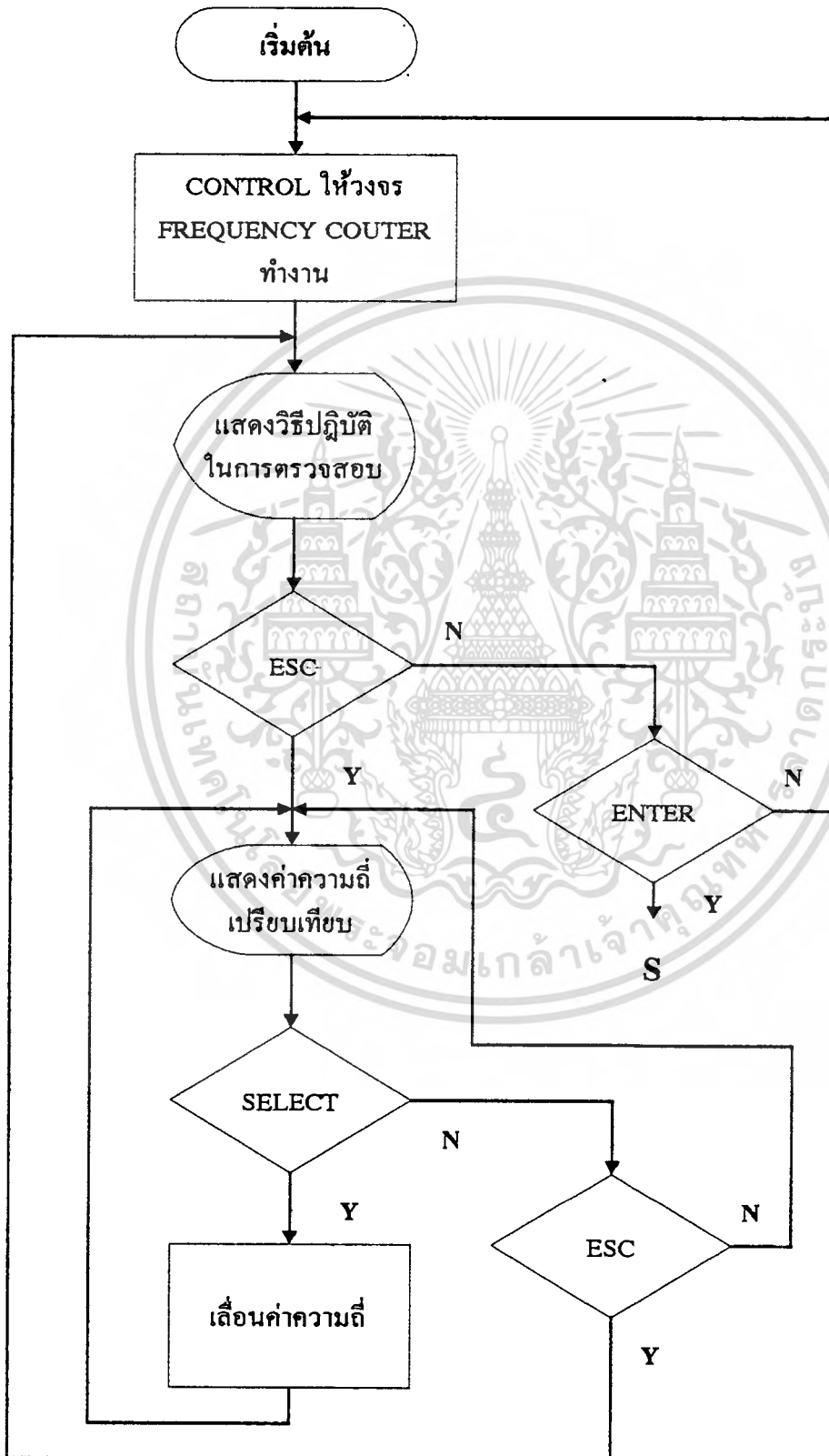
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ HOOK SWITCH



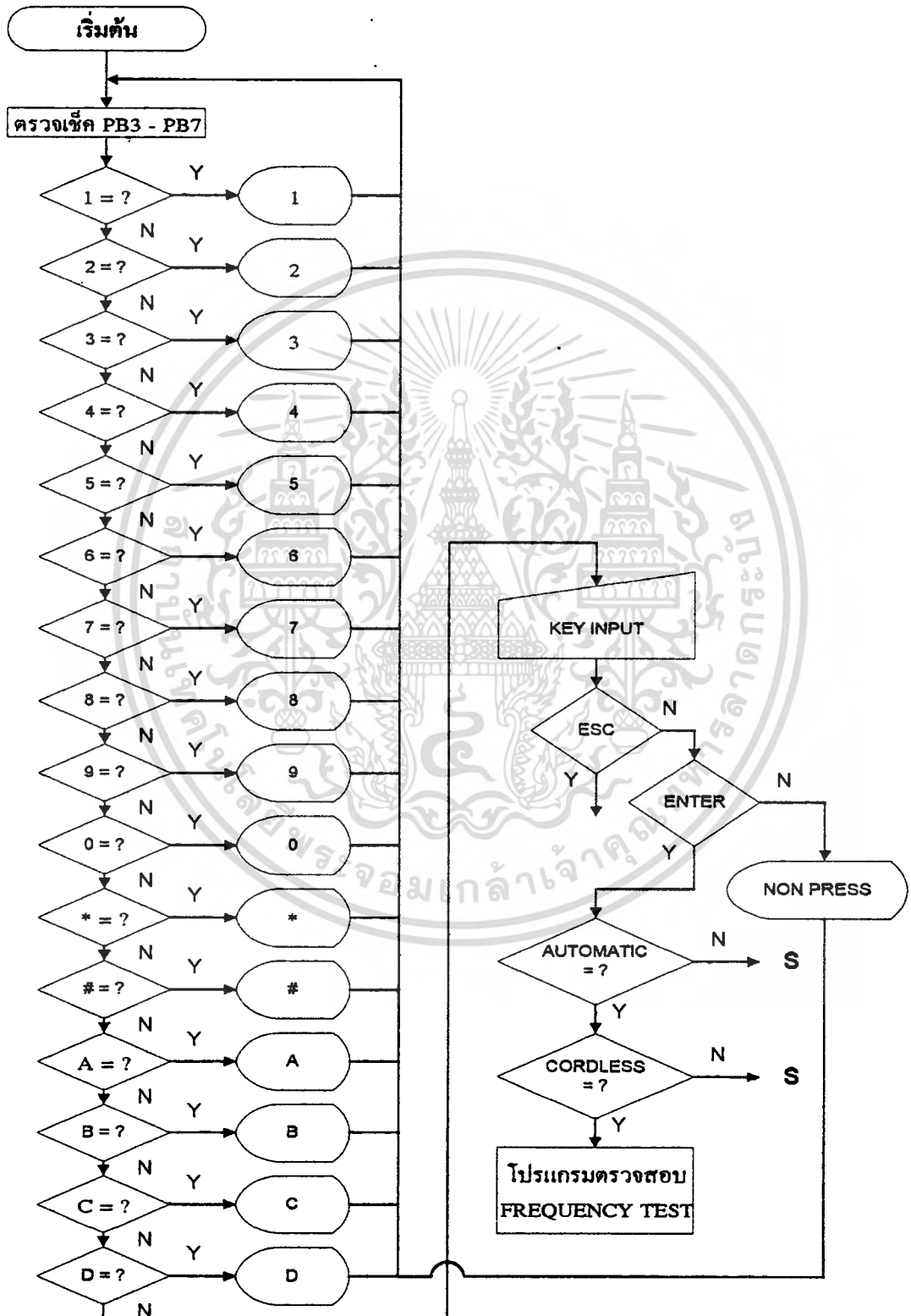
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ FREQUENCY TEST



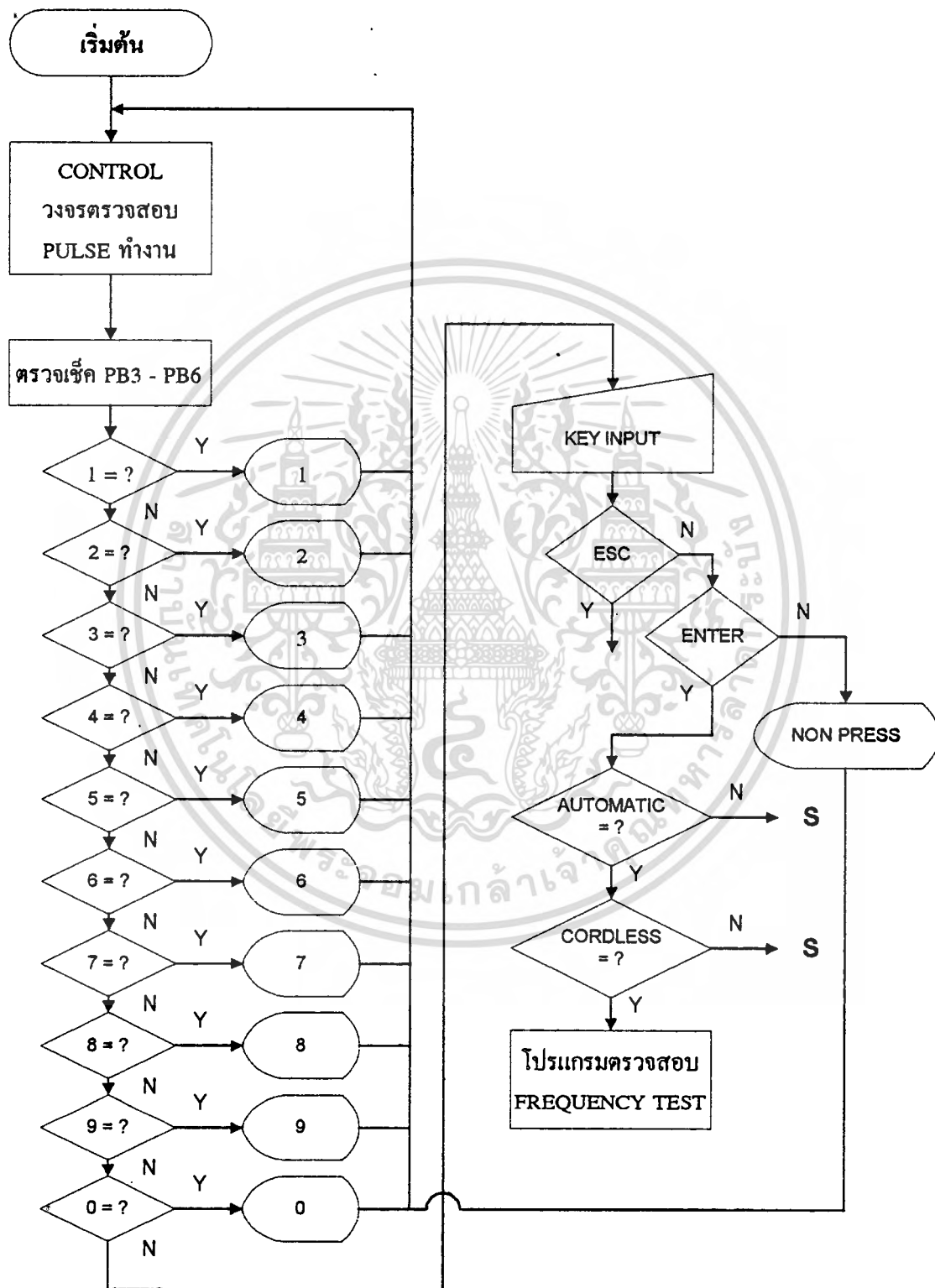
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ DIAL NUMBER แบบ DTMF



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมแสดงการตรวจสอบ DIAL NUMBER แบบ PULSE



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาคผนวก ค.

โปรแกรมควบคุม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

;*****
;**** PROGRAM IS AUTOMATIC TELEPHONE INSPECTOR ****
;***** START OCT 13,1995 ED.ENGINEER *****
;*****
;----- LCD HARDWARE ADDRESS -----
COMMAND EQU 0E0C0H ; READ-WRITE REGISTER
READBUSY EQU 0E0C1H ; READ(BUSY FLAG)ADDRESS
WRITEDATA EQU 0E0C2H ; WRITE CHARACTER
READDATA EQU 0E0E3H ; READ DATA FROM DD RAM
;----- 8255 HARDWARE ADDRESS -----
PORT_A EQU 0E0E0H ; PA0 IS SELECT KEYBROAD
; PA1 IS ENTER KEYBROAD
; PA2 IS ESC KEYBROAD
; PA1,0 STATUS KEYBROAD
; PA3-PA7 IS INPUT
PORT_B EQU 0E0E1H ; INPUT
PORT_C EQU 0E0E2H ; OUTPUT CONTROL RELAY
CONTROL EQU 0E0E3H ; CONTROL PORT = 92H
;----- START ADDRESS WORK -----
ORG 0000H
LCALL DELAY1
;----- CONTROL PORT -----
MOV P1,#0 ; CLEAR PORT_P
; P1-P7 OUTPUT
MOV DPTR,#CONTROL ; CONTROL PORT 8255
MOV A,#92H
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H ; CLEAR PORT_C
MOV DPTR,#PORT_C
MOVX @DPTR,A

```

;----- CONTROL SHOW CHARECTER ON LINE -----

DISPLAY: MACRO LINE1,LINE2,LINE3,LINE4

```

MOV    A,#80H      ;LINE 1
LCALL  LINE_SET
MOV    DPTR,#LINE1
LCALL  LOOP_SHOW
MOV    A,#0C0H     ;LINE 2
LCALL  LINE_SET
MOV    DPTR,#LINE2
LCALL  LOOP_SHOW
MOV    A,#90H      ;LINE 3
LCALL  LINE_SET
MOV    DPTR,#LINE3
LCALL  LOOP_SHOW
MOV    A,#0D0H     ;LINE 4
LCALL  LINE_SET
MOV    DPTR,#LINE4
LCALL  LOOP_SHOW
ENDM

```

;----- MAIN PROGRAM FOR FRONT -----

```

LCALL  INIT
LCALL  SOUND
DISPLAY CHR1_41,CHR1_41,CHR1_41,CHR1_41
LCALL  SOUND
LCALL  SOUND1
LCALL  SOUND
LCALL  SOUND1
LCALL  SOUND1
LCALL  SOUND1
LCALL  SOUND
LCALL  SOUND1

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_10,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY2

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_42,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY1

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_20,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY2

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_42,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY1

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_30,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY2

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_42,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY1

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_40,CHR1\_43,CHR1\_41

LCALL DELAY2

LCALL SOUND

DISPLAY CHR1\_41,CHR1\_41,CHR1\_41,CHR1\_41

LCALL DELAY2

LCALL SOUND

LCALL SOUND1

;----- FUNTION MAIN MENU -----

START: MOV R3,#00H

MOV R6,#00H

MOV R7,#00H

MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MENU: MOV    R4,#00H
      MOV    R5,#00H
      DISPLAY CHR2_10,CHR2_20,CHR2_31,CHR2_41
ACTION: MOV  A,#00H
      MOV   DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
      LCALL DELAY_KEY
      MOVX  A,@DPTR
;----- MAIN CHECK TELEPHONE CALL IN LINE -----
      CJNE  A,B,CALL_JP   ; TEL. CALL CHECK
      LCALL SOUND
      LJMP  CALL0
CALL_JP: LJMP  KEY_UP
CALL0:  LCALL SUB_CHECK
      DISPLAY CHR2_10,CHR2_20,CHR2_31,CHR2_41
      MOV   R4,#00H
      MOV   R5,#00H
;----- CHECK KEYBROAD -----
;----- KEY UP -----
KEY_UP: CJNE  A,#1111110B,SEND0 ; CHECK KEY UP
      LCALL SOUND
      INC   R4
      CJNE  R4,#01H,CHECK10
      DISPLAY CHR2_10,CHR2_21,CHR2_30,CHR2_41
      MOV   R5,#01H      ; INPUT ENTER
      LJMP  ACTION
SEND0:  LJMP  ENTER_KEY
CHECK10: CJNE  R4,#02H,CHECK11
      DISPLAY CHR2_10,CHR2_21,CHR2_31,CHR2_40
      MOV   R5,#02H      ; INPUT ENTER
      LJMP  ACTION

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CHECK11: CJNE R4,#03H,ENTER_KEY
        DISPLAY CHR2_10,CHR2_20,CHR2_31,CHR2_41
        MOV R4,#00H
        MOV R5,#00H ; INPUT ENTER
        LJMP ACTION
;----- ENTER KEY -----
ENTER_KEY: CJNE A,#11111101B,SEND1 ; CHECK ENTER
        LCALL SOUND
        CJNE R5,#00H,ENT_1_S
        MOV R4,#00H
        MOV R5,#00H
        LJMP TELE_MODE
ENT_1_S: LJMP ENT_1
SEND1: CJNE A,#11111011B,SEND10
        LCALL SOUND
        LJMP MENU
SEND10: CJNE A,#11111100B,SEND11 ; SELECT+ENTER
        LCALL SOUND
        LCALL STATUS_WK
        LJMP MENU
SEND11: CJNE A,#11111001B,SEND11_E; ESC + ENTER
        LCALL SOUND
        DISPLAY CHRA_50,CHRA_51,CHRA_60,CHRA_61
        LCALL DELAY2
        LCALL DELAY2
        LCALL SOUND
        MOV B,#11110111B
        LJMP MENU
SEND11_E: CJNE A,#11111010B,SEND11_E1;ESC+SELECT
        LCALL SOUND

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        LCALL TELE_OUT
        LJMP MENU

SEND11_E1: LJMP ACTION
ENT_1: LJMP ENT_11
;----- MENU SUB TELEPHONE MODE -----
TELE_MODE: DISPLAY CHR3_10,CHR3_20,CHR3_31,CHR3_41
        MOV R4,#00H
        MOV R5,#00H

ACT_MODE: MOV A,#00H
        MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBOARD
        LCALL DELAY_KEY
        MOVX A,@DPTR
;----- MAIN CHECK TELEPHONE CALL IN LINE -----
        CJNE A,B,CALL_JP1 ; CHECK TEL. CALL
        LCALL SOUND
        LJMP CALL01
CALL_JP1: LJMP NOR_UP
CALL01: LCALL SUB_CHECK
        DISPLAY CHR3_10,CHR3_20,CHR3_31,CHR3_41
        MOV R4,#00H
        MOV R5,#00H
;----- CHECK KEYBOARD -----
;----- KEY UP -----
NOR_UP: CJNE A,#1111110B,SEND_NOR ; CHECK UP
        LCALL SOUND
        INC R4
        CJNE R4,#01H,CHECK_NM1
        DISPLAY CHR3_10,CHR3_21,CHR3_30,CHR3_41
        MOV R5,#01H ; INPUT ENTER
        LJMP ACT_MODE

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

SEND_NOR: LJMP  ENT_NMKEY
CHECK_NM1: CJNE  R4,#02H,CHECK_NM2
            DISPLAY CHR3_10,CHR3_21,CHR3_31,CHR3_40
            MOV   R5,#02H    ; INPUT ENTER
            LJMP  ACT_MODE
CHECK_NM2: CJNE  R4,#03H,ENT_NMKEY
            DISPLAY CHR3_10,CHR3_20,CHR3_31,CHR3_41
            MOV   R4,#00H
            MOV   R5,#03H    ; INPUT ENTER
            LJMP  ACT_MODE
;----- ENTER KEY TELEPHONE MODE -----
ENT_NMKEY: CJNE  A,#1111101B,NORL_SEND1 ; ENTER
            LCALL SOUND
            CJNE  R5,#00H,NORL_END_S
            LJMP  NOR_MODE
NORL_END_S:LJMP  NORL_END
NORL_SEND1:CJNE  A,#1111101B,NORL_SEND2
            LCALL SOUND
            LJMP  MENU
NORL_SEND2:CJNE  A,#1111100B,NORL_SEND3
            LCALL SOUND
            LCALL STATUS_WK
            MOV   R4,#00H
            MOV   R5,#00H
            LJMP  TELE_MODE
NORL_SEND3:CJNE  A,#11111001B,NL_SEND3_E; ESC+ENTER
            LCALL SOUND
            DISPLAY CHRA_50,CHRA_51,CHRA_60,CHRA_61
            LCALL DELAY2
            LCALL DELAY2

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL SOUND
MOV B,#11110111B
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP TELE_MODE

NL_SEND3_E:CJNE A,#1111010B,NL_SEND3E1;ESC+SELECT
LCALL SOUND
LCALL TELE_OUT
LJMP TELE_MODE

NL_SEND3E1:LJMP ACT_MODE
NORL_END: LJMP NORL_END2
;----- MENU SUB TELEPHONE MODE TO <NORMAL> -----
NOR_MODE: DISPLAY CHR4_10,CHR4_20,CHR4_31,CHR4_41
ACT_NOR: MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
LCALL DELAY_KEY
MOVX A,@DPTR
;----- SUB CHECK TELEPHONE CALL IN LINE -----
CJNE A,B,CALL_JP2; CHECK TELEPHONE CALL
LCALL SOUND
LJMP CALL02

CALL_JP2: LJMP NORMAL_UP
CALL02: LCALL SUB_CHECK

DISPLAY CHR4_10,CHR4_20,CHR4_31,CHR4_41
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
;----- CHECK KEYBROAD -----
;----- KEY UP -----
NORMAL_UP: CJNE A,#1111110B,SE_NORMAL ; CHECK UP
LCALL SOUND

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

INC    R4
CJNE  R4,#01H,CHE_NOL1
DISPLAY CHR4_10,CHR4_21,CHR4_30,CHR4_41
MOV   R5,#01H    ; INPUT ENTER
LJMP  ACT_NOR

SE_NORMAL: LJMP  E_NORKEY
CHE_NOL1: CJNE  R4,#02H,CHE_NOL2
        DISPLAY CHR4_10,CHR4_21,CHR4_31,CHR4_40
        MOV   R5,#02H    ; INPUT ENTER
        LJMP  ACT_NOR
CHE_NOL2: CJNE  R4,#03H,E_NORKEY
        DISPLAY CHR4_10,CHR4_20,CHR4_31,CHR4_41
        MOV   R4,#00H
        MOV   R5,#03H    ; INPUT ENTER
        LJMP  ACT_NOR
;----- ENTER KEY TELEPHONE MODE -----
NOR_END1_S:LJMP  NOR_END1
E_NORKEY: CJNE  A,#1111101B,NOR_SEND1 ; ENTER
        LCALL SOUND
        CJNE  R5,#00H,NOR_END1_S
;----- CONTROL NORMAL DTMF TYPE -----
        DISPLAY CHR4_10,CHR4_22,CHR4_31,CHR4_41
        MOV   R3,#00H    ; INPUT TEST
NOR_SEND1: CJNE  A,#11111011B,NOR_SEND2
        MOV   R4,#00H
        MOV   R5,#00H
        LCALL SOUND
        LJMP  TELE_MODE
NOR_SEND2: CJNE  A,#1111100B,NOR_SEND3
        LCALL SOUND

```

```

        LCALL STATUS_WK
        MOV    R4,#00H
        MOV    R5,#00H
        LCALL  NOR_MODE
NOR_SEND3: CJNE  A,#11111001B,NR_SEND3_E; ESC+ENTER
        LCALL  SOUND
        DISPLAY CHR4_50,CHR4_51,CHR4_60,CHR4_61
        LCALL  DELAY2
        LCALL  DELAY2
        LCALL  SOUND
        MOV    B,#11110111B
        MOV    R4,#00H
        MOV    R5,#00H
        LCALL  NOR_MODE
NR_SEND3_E:CJNE  A,#11111010B,NR_SEND3E1;ESC+SELECT
        LCALL  SOUND
        LCALL  TELE_OUT
        LJMP   NOR_MODE
NR_SEND3E1:LJMP  ACT_NOR
NOR_END1: CJNE  R5,#01H,E_NOR2
;----- CONTROL NORMAL PULSE TYPE -----
        DISPLAY CHR4_10,CHR4_21,CHR4_32,CHR4_41
        MOV    R3,#01H    ; INPUT TEST
        LJMP  ACT_NOR
E_NOR2: CJNE  R5,#02H,E_NOR3
        MOV    R5,#00H
        LJMP  TELE_MODE
E_NOR3: CJNE  R5,#03H,E_NOR4
;----- CONTROL NORMAL DTMF TYPE -----
        DISPLAY CHR4_10,CHR4_22,CHR4_31,CHR4_41

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV R3,#00H ; INPUT TEST
E_NOR4: LJMP ACT_NOR
;----- END NORMAL FUCTION -----
;----- MENU SUB TELEPHONE MODE TO <CORDLESS> -----
NORL_END2: CJNE R5,#01H,ENT_NOR2
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP COR_MODE
ENT_NOR2: LJMP ENT_NOR3
COR_MODE: DISPLAY CHR5_10,CHR5_20,CHR5_31,CHR5_41
ACT_COR: MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
LCALL DELAY_KEY
MOVX A,@DPTR
;----- SUB-CHECK TELEPHONE CALL IN LINE -----
CJNE A,B,CALL_JP3; CHECK TELEPHONE CALL
LCALL SOUND
LJMP CALL03
CALL_JP3: LJMP CORDLE_UP
CALL03: LCALL SUB_CHECK
DISPLAY CHR5_10,CHR5_20,CHR5_31,CHR5_41
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
;----- CHECK KEYBROAD -----
;----- KEY UP -----
CORDLE_UP: CJNE A,#1111110B,SE_CORDLE ; CHECK UP
LCALL SOUND
INC R4
CJNE R4,#01H,CHE_COR1
DISPLAY CHR5_10,CHR5_21,CHR5_30,CHR5_41

```

```

MOV R5,#01H ; INPUT ENTER
LJMP ACT_COR
SE_CORDLE: LJMP E_CORKEY
CHE_COR1: CJNE R4,#02H,CHE_COR2
DISPLAY CHR5_10,CHR5_21,CHR5_31,CHR5_40
MOV R5,#02H ; INPUT ENTER
LJMP ACT_COR
CHE_COR2: CJNE R4,#03H,E_CORKEY
DISPLAY CHR5_10,CHR5_20,CHR5_31,CHR5_41
MOV R4,#00H
MOV R5,#03H ; INPUT ENTER
LJMP ACT_COR
;----- ENTER KEY CORDLESS MODE -----
COR_END1_S:LJMP COR_END1
E_CORKEY: CJNE A,#11111101B,COR_SEND1 ; ENTER
LCALL SOUND
CJNE R5,#00H,COR_END1_S
;----- CONTROL CORDLESS DTMF TYPE -----
DISPLAY CHR5_10,CHR5_22,CHR5_31,CHR5_41
MOV R3,#80H ; INPUT TEST
COR_SEND1: CJNE A,#11111011B,COR_SEND2
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LCALL SOUND
LJMP TELE_MODE
COR_SEND2: CJNE A,#11111100B,COR_SEND3
LCALL SOUND
LCALL STATUS_WK
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LJMP COR_MODE
COR_SEND3: CJNE A,#11111001B,CR_SEND3_E; ESC+ENTER
LCALL SOUND
DISPLAY CHRA_50,CHRA_51,CHRA_60,CHRA_61
LCALL DELAY2
LCALL DELAY2
LCALL SOUND
MOV B,#11110111B
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP COR_MODE
CR_SEND3_E:CJNE A,#11111010B,CR_SEND3E1;ESC+SELECT
LCALL SOUND
LCALL TELE_OUT
LJMP COR_MODE
CR_SEND3E1:LJMP ACT_COR
COR_END1: CJNE R5,#01H,E_COR2
;----- CONTROL CORDLESS PULSE TYPE -----
DISPLAY CHR5_10,CHR5_21,CHR5_32,CHR5_41
MOV R3,#81H ; INPUT TEST
LJMP ACT_COR
E_COR2: CJNE R5,#02H,E_COR3
MOV R5,#00H
LJMP TELE_MODE
E_COR3: CJNE R5,#03H,E_COR4
;----- CONTROL CORDLESS DTMF TYPE -----
DISPLAY CHR5_10,CHR5_22,CHR5_31,CHR5_41
MOV R3,#80H ; INPUT TEST
E_COR4: LJMP ACT_COR
;----- END CORDLESS FUCTION -----

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

ENT_NOR3: CJNE R5,#02H,ENT_NOR4
          MOV R5,#00H
          LJMP MENU
ENT_NOR4: CJNE R5,#03H,TRAN_NOR
          LJMP NOR_MODE
TRAN_NOR: LJMP ACT_MODE
;----- MENU SUB INSPECTOR MODE -----
ENT_11: CJNE R5,#01H,ENT_2E
          MOV R4,#00H
          MOV R5,#00H
          LJMP INS_MODE
ENT_2E: LJMP ENT_2
INS_MODE: DISPLAY CHR6_10,CHR6_20,CHR6_31,CHR6_41
ACT_INS: MOV A,#00H
          MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
          LCALL DELAY_KEY
          MOVX A,@DPTR
;----- SUB CHECK TELEPHONE CALL IN LINE -----
          CJNE A,B,CALL_JP4; CHECK TELEPHONE CALL
          LCALL SOUND
          LJMP CALL04
CALL_JP4: LJMP INSPEC_UP
CALL04: LCALL SUB_CHECK
          DISPLAY CHR6_10,CHR6_20,CHR6_31,CHR6_41
          MOV R4,#00H
          MOV R5,#00H
;----- CHECK KEYBROAD -----
;----- KEY UP LOOP -----
INSPEC_UP: CJNE A,#1111110B,SE_INSPEC ; CHECK UP
          LCALL SOUND

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

INC    R4
CJNE  R4,#01H,CHE_INS1
DISPLAY CHR6_10,CHR6_21,CHR6_30,CHR6_41
MOV   R5,#01H    ; INPUT ENTER
LJMP  ACT_INS

SE_INSPEC: LJMP  E_INSKEY
CHE_INS1: CJNE  R4,#02H,CHE_INS2
          DISPLAY CHR6_10,CHR6_21,CHR6_31,CHR6_40
          MOV   R5,#02H    ; INPUT ENTER
          LJMP  ACT_INS
CHE_INS2: CJNE  R4,#03H,E_INSKEY
          DISPLAY CHR6_10,CHR6_20,CHR6_31,CHR6_41
          MOV   R4,#00H
          MOV   R5,#03H    ; INPUT ENTER
          LJMP  ACT_INS
;----- ENTER KEY INSPECTOR MODE -----
INS_END1_S:LJMP  INS_END1
E_INSKEY: CJNE  A,#1111101B,INS_SEND1 ; ENTER
          LCALL SOUND
          CJNE  R5,#00H,INS_END1_S
          MOV   R6,#00H    ; INPUT SET OPERATION
          MOV   R7,#00H
;----- CONTROL AUTOMATIC TYPE -----
          DISPLAY CHR6_10,CHR6_22,CHR6_31,CHR6_41
INS_SEND1: CJNE  A,#11111011B,INS_SEND10
          LCALL SOUND
          LJMP  MENU
INS_SEND10:CJNE  A,#1111100B,INS_SEND20
          LCALL SOUND
          LCALL STATUS_WK

```

```

MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP INS_MODE

INS_SEND20:CJNE A,#11111001B,I_SEND20_E;ESC+ENTER
LCALL SOUND
DISPLAY CHRA_50,CHRA_51,CHRA_60,CHRA_61
LCALL DELAY2
LCALL DELAY2
LCALL SOUND
MOV B,#11110111B
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP INS_MODE
I_SEND20_E:CJNE A,#11111010B,I_SEND3E1;ESC+SELECT
LCALL SOUND
LCALL TELE_OUT
LJMP INS_MODE
I_SEND3E1: LJMP ACT_INS
INS_END1: CJNE R5,#01H,E_INSE
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP SIN_MODE

E_INSE: LJMP E_INS2
;----- CONTROL SINGLE STEP TYPE -----
;----- MENU SUB INSPECTOR TO SINGLE STEP -----
SIN_MODE: DISPLAY CHR7_10,CHR7_20,CHR7_31,CHR7_41
ACT_SIN: MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
LCALL DELAY_KEY
MOVX A,@DPTR

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

;----- SUB CHECK TELEPHONE CALL IN LINE -----
      CJNE  A,B,CALL_JP5; CHECK TELEPHONE CALL
      LCALL SOUND
      LJMP  CALL05

CALL_JP5: LJMP  SINGLE_UP
CALL05:  LCALL SUB_CHECK

      DISPLAY CHR7_10,CHR7_20,CHR7_31,CHR7_41
      MOV   R4,#00H
      MOV   R5,#00H

;----- CHECK KEYBROAD -----
;----- KEY UP -----
SINGLE_UP: CJNE  A,#11111110B,SE_SINGLE ; CHECK UP
      LCALL SOUND
      INC   R4
      CJNE  R4,#01H,CHE_SIN1
      DISPLAY CHR7_10,CHR7_21,CHR7_30,CHR7_41
      MOV   R5,#01H      ; INPUT ENTER
      LJMP  ACT_SIN

SE_SINGLE: LJMP  E_SINKEY
CHE_SIN1:  CJNE  R4,#02H,CHE_SIN2
      DISPLAY CHR7_10,CHR7_21,CHR7_31,CHR7_40
      MOV   R5,#02H      ; INPUT ENTER
      LJMP  ACT_SIN

CHE_SIN2: CJNE  R4,#03H,CHE_SIN3

;----- SINGLE STEP SUB SECOND -----
SIN_SUB2: DISPLAY CHR7_10,CHR7_50,CHR7_61,CHR7_71
      MOV   R5,#03H      ; INPUT ENTER
      LJMP  ACT_SIN

CHE_SIN3: CJNE  R4,#04H,CHE_SIN4
      DISPLAY CHR7_10,CHR7_51,CHR7_60,CHR7_71

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV    R5,#04H      ; INPUT ENTER
LJMP   ACT_SIN

CHE_SIN4: CJNE  R4,#05H,CHE_SIN5
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_51,CHR7_61,CHR7_70
MOV    R5,#05H      ; INPUT ENTER
LJMP   ACT_SIN

;----- SINGLE STEP SUB THRID -----

CHE_SIN5: CJNE  R4,#06H,CHE_SIN6
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_80,CHR7_91,CHR9_40
MOV    R5,#06H
LJMP   ACT_SIN

CHE_SIN6: CJNE  R4,#07H,CHE_SIN7
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_81,CHR7_90,CHR9_40
MOV    R5,#07H
LJMP   ACT_SIN

CHE_SIN7: CJNE  R4,#08H,E_SINKEY
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_20,CHR7_31,CHR7_41
MOV    R4,#00H
MOV    R5,#00H
LJMP   ACT_SIN

;----- ENTER KEY SINGLE STEP MODE -----

SIN_END1_S:LJMP  SIN_END1

E_SINKEY: CJNE  A,#1111101B,SIN_SEND1 ; ENTER
        LCALL  SOUND
        CJNE  R5,#00H,SIN_END1_S
MOV    R7,#01H      ; SET LINE EXCHANGE
MOV    R6,#01H      ; SET NOT AUTOMATIC

;----- CONTROL LINE EXCHANGE -----

        DISPLAY CHR7_10,CHR7_22,CHR7_31,CHR7_41

SIN_SEND1: CJNE  A,#11111011B,SIN_SEND10

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LCALL SOUND
LJMP INS_MODE
SIN_SEND10:CJNE A,#11111100B,SIN_SEND20
LCALL SOUND
LCALL STATUS_WK
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP SIN_MODE
SIN_SEND20:CJNE A,#11111001B,S_SEND20_E;ESC+ENTER
LCALL SOUND
DISPLAY CHRA_50,CHRA_51,CHRA_60,CHRA_61
LCALL DELAY2
LCALL DELAY2
LCALL SOUND
MOV B,#11110111B
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP SIN_MODE
S_SEND20_E:CJNE A,#11111010B,S_SEND3E1;ESC+SELECT
LCALL SOUND
LCALL TELE_OUT
LJMP SIN_MODE
S_SEND3E1: LJMP ACT_SIN
SIN_END1: CJNE R5,#01H,E_SIN2
MOV R7,#02H ; SET RING SOUND
MOV R6,#01H ; SET NOT AUTOMATIC
;----- CONTROL RING SOUND -----
DISPLAY CHR7_10,CHR7_21,CHR7_32,CHR7_41

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LJMP ACT_SIN
E_SIN2: CJNE R5,#02H,E_SIN3
        MOV R7,#03H ; SET HOOK SWITCH
        MOV R6,#01H ; SET NOT AUTOMATIC
;----- CONTROL HOOK SWITCH -----
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_21,CHR7_31,CHR7_42
        LJMP ACT_SIN
E_SIN3: CJNE R5,#03H,E_SIN4
        MOV R7,#04H ; SET SOUND SYSTEM
        MOV R6,#01H ; SET NOT AUTOMATIC
;----- CONTROL SOUND SYSTEM -----
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_52,CHR7_61,CHR7_71
        LJMP ACT_SIN
E_SIN4: CJNE R5,#04H,E_SIN5
        MOV R7,#05H ; SET DIAL TONE
        MOV R6,#01H ; SET NOT AUTOMATIC
;----- CONTROL DIAL TONE -----
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_51,CHR7_62,CHR7_71
        LJMP ACT_SIN
E_SIN5: CJNE R5,#05H,E_SIN6
        MOV R7,#06H ; SET DIAL NUMBER
        MOV R6,#01H ; SET NOT AUTOMATIC
;----- CONTROL DIAL NUMBER -----
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_51,CHR7_61,CHR7_72
        LJMP ACT_SIN
E_SIN6: CJNE R5,#06H,E_SIN7
        MOV R7,#07H ; SET FREQUENCY
        MOV R6,#01H ; SET NOT AUTOMATIC
;----- CONTROL FREQUENCY TEST -----
        DISPLAY CHR7_10,CHR7_82,CHR7_91,CHR9_40

```

```

LJMP ACT_SIN
E_SIN7 CJNE R5,#07H,E_SIN8
;----- EXIT SUB SINGLE STEP -----
MOV R4,#00H
MOV R5,#00H
LJMP INS_MODE
E_SIN8: LJMP ACT_SIN
;----- END SUB SINGLE STEP -----
E_INS2: CJNE R5,#02H,E_INS3
MOV R5,#00H
LJMP MENU
E_INS3: CJNE R5,#03H,E_INS4
;----- CONTROL LOOP AUTOMATIC TYPE -----
DISPLAY CHR6_10,CHR6_22,CHR6_31,CHR6_41
E_INS4: LJMP ACT_INS
;----- END INSPECTOR MODE FUCTION -----
;----- OPERATION CONTROL TYPE AND SINGLE STEP -----
ENT_2: CJNE R5,#02H,ENT_3
CJNE R6,#00H,OPT1
LCALL AUTO_SUB
LJMP MENU
ENT_3: LJMP ENT_4
OPT1_HOT: LJMP OPT2
OPT100_S: LJMP OPT100
OPT1: MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL
MOV A,#00000000B
MOV DPTR,#PORT_C ; CHANGE RELAY
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_KEY
CJNE R7,#01H,OPT1_HOT ; LINE EXCHANGE

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_40,CHR9_41
CLR ACC.7
CLR ACC.6
CLR ACC.5
CLR ACC.4
CLR ACC.3
CLR ACC.2
SETB ACC.1 ; LINE EXC.
CLR ACC.0
MOV DPTR,#PORT_C ; CHANGE RELAY
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY1
OPT1_S: MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_B ; CHECK LINE EXCH.
MOVX A,@DPTR
CPL ACC.0
JNB ACC.0,OPT100_S
DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_30,CHR9_41
LCALL DELAY1
DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_40,CHR9_41
LCALL DELAY1
MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
MOVX A,@DPTR
LCALL DELAY_KEY
CJNE A,#11111101B,OPT1_0 ; ENTER LOOP
LCALL SOUND
CLR ACC.7
CLR ACC.6
CLR ACC.5

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.1    ; LINE EXC.
CLR    ACC.0
CLR    ACC.1
MOV    DPTR,#PORT_C    ; CHANGE RELAY
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY1
LJMP   MENU
OPT1_0: CJNE  A,B,OPT10    ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
SETB   ACC.1    ; LINE EXC.
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C    ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_40,CHR9_41
LJMP   OPT1_S
OPT10: CJNE  A,#11111011B,OPT10_A
LCALL  SOUND
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.1    ; LINE EXC.
CLR    ACC.0

MOV    DPTR,#PORT_C ;CHANGE RELAY
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY1
LJMP   MENU

OPT10_A: LJMP  OPT1_S
OPT100:  DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_31,CHR9_41
        LCALL  DELAY1
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_40,CHR9_41
        LCALL  DELAY1
        MOV    A,#00H
        MOV    DPTR,#PORT_A ;CHECK KEY
        MOVX   A,@DPTR
        LCALL  DELAY_KEY
        CJNE   A,#1111101B,OPT10_B1; ENTER LOOP
        LCALL  SOUND
        CLR    ACC.7
        CLR    ACC.6
        CLR    ACC.5
        CLR    ACC.4
        CLR    ACC.3
        CLR    ACC.2
        CLR    ACC.1    ; LINE EXC.
        CLR    ACC.0

        MOV    DPTR,#PORT_C ; CHANGE RELAY
        MOVX   @DPTR,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL DELAY1
LJMP MENU
OPT10_B1: CJNE A,B,OPT10_B ; TEL. CALL CHECK
LCALL SOUND
LCALL SUB_CHECK
CLR ACC.7
CLR ACC.6
CLR ACC.5
CLR ACC.4
CLR ACC.3
CLR ACC.2
SETB ACC.1 ; LINE EXC.
CLR ACC.0
MOV DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_31,CHR9_41
LJMP OPT100
OPT10_B: CJNE A,#11111011B,OPT10_C
LCALL SOUND
CLR ACC.1
MOV DPTR,#PORT_C ; CHANGE RELAY
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY1
LJMP MENU
OPT10_C LJMP OPT1_S
OPT2_HOT: LJMP OPT3
OPT2: MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL
CJNE R7,#02H,OPT2_HOT ; RING SOUND
DISPLAY CHR9_10,CHR7_31,CHR9_40,CHR9_41
SETB ACC.7 ; RING SOUND PC7

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY1
SETB   ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
SETB   ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   @DPTR,A
OPT101: DISPLAY CHR9_10,CHR7_31,CHR9_32,CHR9_41
LCALL  DELAY1
DISPLAY CHR9_10,CHR7_31,CHR9_40,CHR9_41
LCALL  DELAY1
MOV    A,#00H
MOV    DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
MOVX   A,@DPTR
LCALL  DELAY_KEY
CJNE  A,#1111101B,OPT101_A ; ENTER LOOP
LCALL  SOUND
CLR    ACC.3
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY1
LJMP  MENU

OPT101_A: CJNE  A,B,OPT101_A1 ; TEL. CALL CHECK
        LCALL  SOUND
        LCALL  SUB_CHECK
        SETB   ACC.7
        SETB   ACC.3
        CLR    ACC.6
        CLR    ACC.5
        CLR    ACC.4
        CLR    ACC.2
        CLR    ACC.0
        MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX  @DPTR,A
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_31,CHR9_32,CHR9_41
        LJMP  OPT101

OPT101_A1: CJNE  A,#11111011B,OPT101_B
        LCALL  SOUND
        CLR    ACC.3
        CLR    ACC.7
        CLR    ACC.6
        CLR    ACC.5
        CLR    ACC.4
        CLR    ACC.2
        CLR    ACC.0
        MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
        MOVX  @DPTR,A
        LCALL  DELAY1
        LJMP  MENU

```

```

OPT101_B: LJMP OPT101
OPT3_HOT: LJMP OPT4
OPT300_HP: LJMP OPT300
OPT3:   MOV   B,#11110111B ; SET VALUE CALL
        CLR   ACC.7
        CLR   ACC.6
        CLR   ACC.5
        CLR   ACC.4 ; HOOK SW.
        CLR   ACC.3
        CLR   ACC.2
        CLR   ACC.0
        MOV   DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX  @DPTR,A
        CJNE  R7,#03H,OPT3_HOT ; HOOK SWITCH
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_40,CHR9_41
        LCALL DELAY1
        MOV   A,#00H
        MOV   DPTR,#PORT_B ; CHECK HOOK SWITCH
        MOVX  A,@DPTR
        CPL   ACC.1
        JNB   ACC.1,OPT300_HP
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_33,CHR9_41
        LCALL DELAY1
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_40,CHR9_41
        LCALL DELAY1
        MOV   A,#00H
        MOV   DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
        MOVX  A,@DPTR
        LCALL DELAY_KEY
        CJNE  A,#11111101B,OPT102_A ; ENTER LOOP

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL SOUND
LCALL DELAY1
LJMP MENU
OPT102_A: CJNE A,#11111011B,OPT102_B1
LCALL SOUND
LCALL DELAY1
LJMP MENU
OPT102_B1: CJNE A,B,OPT102_B ; TEL. CALL CHECK
LCALL SOUND
LCALL SUB_CHECK
CLR ACC.4
CLR ACC.7
CLR ACC.6
CLR ACC.5
CLR ACC.3
CLR ACC.2
CLR ACC.0
MOV DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX @DPTR,A
OPT102_B: LJMP OPT3
OPT300: DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_34,CHR9_41
LCALL DELAY1
DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_40,CHR9_41
LCALL DELAY1
MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
MOVX A,@DPTR
LCALL DELAY_KEY
CJNE A,#11111011B,OPT1022_A ; ENTER LOOP
LCALL SOUND

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        LCALL DELAY1
        LJMP MENU
OPT1022_A: LJMP OPT102_A
OPT4_HOT: LJMP OPT5
OPT4: MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL
        CJNE R7,#04H,OPT4_HOT ; SOUND SYSTEM
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_51,CHR9_40,CHR9_40
        SETB ACC.7 ; RING SOUND PC7
        CLR ACC.6
        CLR ACC.5
        CLR ACC.4
        CLR ACC.3
        CLR ACC.2
        CLR ACC.0
        MOV DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
        MOVX @DPTR,A
        LCALL DELAY2
OPT1034: DISPLAY CHR8_10,CHR8_11,CHR8_12,CHRB_20
        MOV A,#00H
        MOV DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
        MOVX A,@DPTR
        LCALL DELAY_KEY
        CJNE A,#11111101B,OPT1034_A; ENTER LOOP
        LCALL SOUND
        SETB ACC.7
        CLR ACC.3
        CLR ACC.6
        CLR ACC.5
        CLR ACC.4
        CLR ACC.3

```

```

CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP   MENU

OPT1034_A: CJNE  A,#11111011B,OPT1034_B1; ENTER LOOP
        LCALL  SOUND
CLR    ACC.3
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP   MENU

OPT1034_B1: CJNE  A,B,OPT1034_B ; TEL. CALL CHECK
        LCALL  SOUND
        LCALL  SUB_CHECK
SETB   ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A

OPT1034_B: LJMP  OPT1034

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

OPT5_HOT: LJMP  OPT6
OPT5:  MOV  B,#11110111B ; SET VALUE CALL
        CJNE R7,#05H,OPT5_HOT ; DIAL TONE
        SETB ACC.4
        CLR  ACC.7
        CLR  ACC.6
        CLR  ACC.5
        CLR  ACC.3
        CLR  ACC.2
        CLR  ACC.0
        MOV  DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX @DPTR,A
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_61,CHR9_40,CHR9_41
        LCALL DELAY1
OPT104: DISPLAY CHR9_10,CHR7_61,CHR9_32,CHR9_41
        LCALL DELAY1
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_61,CHR9_40,CHR9_41
        LCALL DELAY1
        MOV  A,#00H
        MOV  DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
        MOVX A,@DPTR
        LCALL DELAY_KEY
        CJNE A,#1111101B,OPT104_A1; ENTER LOOP
        LCALL SOUND
        CLR  ACC.4
        CLR  ACC.7
        CLR  ACC.6
        CLR  ACC.5
        CLR  ACC.3
        CLR  ACC.2

```

```

CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY1
LJMP   MENU

OPT104_A1: CJNE  A,B,OPT104_A ; TEL. CALL CHECK
        LCALL  SOUND
        LCALL  SUB_CHECK
        SETB   ACC.4
        CLR    ACC.7
        CLR    ACC.6
        CLR    ACC.5
        CLR    ACC.3
        CLR    ACC.2
        CLR    ACC.0
        MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX   @DPTR,A
        LJMP   OPT104_B

OPT104_A: CJNE  A,#11111011B,OPT104_B ; ENTER LOOP
        LCALL  SOUND
        CLR    ACC.4
        CLR    ACC.7
        CLR    ACC.6
        CLR    ACC.5
        CLR    ACC.3
        CLR    ACC.2
        CLR    ACC.0
        MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX   @DPTR,A
        LCALL  DELAY1

```

```

LJMP MENU
OPT104_B: LJMP OPT104
OPT71: LJMP OPT7
OPT6: MOV B,#11110111B .; SET VALUE CALL
      CJNE R7,#06H,OPT71 ; DIAL NUMBER
      DISPLAY CHR9_10,CHR7_71,CHR9_40,CHR9_40
      LCALL DELAY2
      CLR C
      MOV A,R3
      ORL C,ACC.0
      JC CT_TONE
      SETB ACC.7 ; ON SUPPLY TEST CT
      CLR ACC.6
      CLR ACC.5
      CLR ACC.4
      CLR ACC.3
      CLR ACC.2
      CLR ACC.0
      MOV DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
      MOVX @DPTR,A
      MOV P1,#00001000B ; CONTROL DIAL DTMF
      LCALL DELAY1
      SETB ACC.7
      CLR ACC.5 ; CONTROL ON RELAY
      CLR ACC.6
      CLR ACC.4
      CLR ACC.3
      CLR ACC.2
      CLR ACC.0
      MOV DPTR,#PORT_C

```

```

MOVX  @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_16,CHR9_41
LCALL  NUM_SUB      ; DIAL NUMBER
MOV    P1,#0000000B ; CLEAR PORT
CLR    ACC.5
CLR    ACC.7      ; CONTROL OFF RELAY
CLR    ACC.6
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; DIAL NUM.DTMF PC3
MOVX  @DPTR,A
LCALL  DELAY1
LJMP  MENU
CT_TONE: LCALL  DELAY2
CLR    C
MOV    A,R3
ORL   C,ACC.0
JNC   OPT7
SETB  ACC.7      ; ON SUPPLY TEST CT
CLR   ACC.6
CLR   ACC.5
CLR   ACC.4
CLR   ACC.3
CLR   ACC.2
CLR   ACC.0
MOV   DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX  @DPTR,A
MOV   P1,#0001000B ; CONTROL DIAL NUM.

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL DELAY1      ; PULSE P1--8031
SETB ACC.7
SETB ACC.5      ; CONTROL ON RELAY
CLR ACC.6
CLR ACC.4
CLR ACC.3
CLR ACC.2
CLR ACC.0
MOV DPTR,#PORT_C ; DIAL NUMBER PULSE
MOVX @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR0_16,CHR9_41
LCALL NUM_PULSE  ; DIAL NUMBER
MOV P1,#0000000B ; CLEAR PORT
CLR ACC.7      ; CONTROL OFF RELAY
CLR ACC.6
CLR ACC.5
CLR ACC.4
CLR ACC.3
CLR ACC.2
CLR ACC.0
MOV DPTR,#PORT_C ; DIAL NUM.PULSE
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY1
LJMP MENU

OPT7_HOT: LJMP ENT_4
OPT7: MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL
CJNE R7,#07H,OPT7_HOT ; FREQUENCY TEST
DISPLAY CHR9_10,CHR7_81,CHR9_40,CHR9_40
MOV P1,#00100000B ; CONTROL FREQUENCY
LCALL DELAY2

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

F_START: DISPLAY CHR7_81,CHRF_10,CHRF_20,CHR9_41
F_LOOP: MOV A,#00H
        MOV DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
        MOVX A,@DPTR
        LCALL DELAY_KEY
        CJNE A,#11111101B,F_LOOP1_S
        LCALL SOUND
        MOV P1,#00000000B ; CLEAR PORT
        LCALL DELAY1
        LJMP MENU
F_LOOP1_S: CJNE A,B,F_LOOP1 ; TEL. CALL CHECK
        LCALL SOUND
        LCALL SUB_CHECK
        LJMP F_START
F_LOOP1: CJNE A,#11111011B,F_LOOP
        LCALL SOUND
        LCALL FRE_DATA
        LJMP F_START
ENT_4: CJNE R5,#00H,SEND2
        MOV P1,#00000000B ; CLEAR PORT
        LCALL DELAY1
        LJMP MENU
SEND2: LJMP ACTION
;----- SUB PROGRAM OPERATION -----
AUTO_SUB: DISPLAY CHR9_10,CHR6_21,CHR9_40,CHR9_40
        LCALL DELAY2 ; AUTOMATIC OPERATE
        MOV A,#00000000B ; CONTROL RELAY
        MOV DPTR,#PORT_C
        MOVX @DPTR,A
LINE_EX: MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

SETB  ACC.1      ; CONTROL RELAY
CLR   ACC.7
CLR   ACC.6
CLR   ACC.5
CLR   ACC.4
CLR   ACC.3
CLR   ACC.2
CLR   ACC.0
MOV   DPTR,#PORT_C
MOVX  @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_40,CHR9_40
LCALL DELAY1     ; LINE EXCHANGE
MOV   A,#00H
MOV   DPTR,#PORT_B ; CHECK INPUT
MOVX  A,@DPTR
CPL   ACC.0
JNB   ACC.0,AUT100
DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_30,CHRB_21
MOV   A,#00H
MOV   DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY ESC
MOVX  A,@DPTR
LCALL DELAY_KEY
CJNE  A,#11111011B,ESC1
LCALL SOUND
CLR   ACC.1      ; CONTROL RELAY
CLR   ACC.7
CLR   ACC.6
CLR   ACC.5
CLR   ACC.4
CLR   ACC.3

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOVX   @DPTR,A
LJMP   MENU
ESC1:  CJNE  A,B,ESC1_L  ; TEL. CALL CHECK
      LCALL SOUND
      LCALL SUB_CHECK
CLR    ACC.1
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C  ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP   LINE_EX
ESC1_L: LCALL DELAY
      LJMP  RING_HOT
AUT100: DISPLAY CHR9_10,CHR7_21,CHR9_31,CHRB_21
      MOV  A,#00H
      MOV  DPTR,#PORT_A  ; CHECK KEY ESC
      MOVX A,@DPTR
      LCALL DELAY_KEY
      CJNE A,#11111011B,ESC2
      LCALL SOUND
CLR    ACC.1      ; CONTROL RELAY
CLR    ACC.7

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOVX   @DPTR,A
LJMP   MENU
ESC2:  CJNE  A,B,ESC2_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
CLR    ACC.1
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP   LINE_EX
ESC2_L: LCALL  DELAY
RING_HOT: DISPLAY CHR9_10,CHR7_31,CHR9_40,CHR9_40
MOV    B,#11110111B ; SET VALUE CALL
SETB   ACC.7 ; RING SOUND PC7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4

```

```

CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY2
LCALL  DELAY1
SETB   ACC.7
SETB   ACC.3 ; CONTROL ON
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOVX   @DPTR,A
RING_HOT1: DISPLAY CHR9_10,CHR7_31,CHR9_32,CHRB_21
MOV    A,#00H
MOV    DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
MOVX   A,@DPTR
LCALL  DELAY_KEY
CJNE   A,#11111011B,ESC3 ; ENTER LOOP
MOV    P1,#00000000B
LCALL  SOUND
CLR    ACC.3
CLR    ACC.7 ; CONTROL
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.2

```

```

CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; RING SOUND
MOVX   @DPTR,A
LJMP   MENU
ESC3:  CJNE  A,B,ESC3_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
CLR    ACC.3
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP   RING_HOT
ESC3_L: LCALL  DELAY
CLR    ACC.3
CLR    ACC.7 ; SUPPLY RING SOUND
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY1
HS_HOT:  DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_40,CHR9_40
MOV    B,#11110111B ; SET VALUE CALL

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL DELAY1      ; HOOK SWITCH
MOV  A,#00H
MOV  DPTR,#PORT_B ; CHECK INPUT
MOVX A,@DPTR
CPL  ACC.1
JNB  ACC.1,AUT300
DISPLAY CHR9_10,CHR7_41,CHR9_33,CHRB_21
MOV  A,#00H
MOV  DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY ESC
MOVX A,@DPTR
LCALL DELAY_KEY
CJNE A,#11111011B,ESC4
LCALL SOUND
LJMP MENU
ESC4: CJNE A,B,ESC4_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL SOUND
LCALL SUB_CHECK
CLR  ACC.4
CLR  ACC.7
CLR  ACC.6
CLR  ACC.5
CLR  ACC.3
CLR  ACC.2
CLR  ACC.0
MOV  DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX @DPTR,A
LJMP HS_HOT
ESC4_L: LCALL DELAY
        LCALL DELAY
        LJMP DT_HOT

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

AUT300: DISPLAY CHR9\_10,CHR7\_41,CHR9\_34,CHRB\_21

```
MOV    A,#00H
MOV    DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY ESC
MOVX   A,@DPTR
LCALL  DELAY_KEY
CJNE   A,#11111011B,ESC5
MOV    P1,#00000000B
LCALL  SOUND
LJMP   MENU
```

```
ESC5:  CJNE   A,B,ESC5_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
CLR    ACC.4
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP   HS_HOT
```

```
ESC5_L: LCALL  DELAY
CLR    ACC.4 ; CONTROL OFF RELAY
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
```

```

MOV    DPTR,#PORT_C
MOVX   @DPTR,A

DT_HOT:  DISPLAY CHR9_10,CHR7_61,CHR9_40,CHR9_40

MOV    B,#11110111B ; SET VALUE CALL
SETB   ACC.4        ; CONTROL ON RELAY
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL DIAL TONE
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY1

DT_HOT1: DISPLAY CHR9_10,CHR7_61,CHR9_32,CHRB_20

MOV    A,#00H
MOV    DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
MOVX   A,@DPTR
LCALL  DELAY_KEY
CJNE   A,#11111101B,ESC6 ; ESC KEY INPUT
LCALL  SOUND
CLR    ACC.4
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LJMP    SOU_HOT
ESC6:   CJNE  A,B,ESC6_L    ; TEL. CALL CHECK
        LCALL SOUND
        LCALL SUB_CHECK
        CLR   ACC.4
        CLR   ACC.7
        CLR   ACC.6
        CLR   ACC.5
        CLR   ACC.3
        CLR   ACC.2
        CLR   ACC.0
        MOV   DPTR,#PORT_C  ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX  @DPTR,A
        LJMP  DT_HOT
ESC6_L: CJNE  A,#11111011B,DT_HOT1
        LCALL SOUND
        CLR   ACC.4
        CLR   ACC.7
        CLR   ACC.6
        CLR   ACC.5
        CLR   ACC.3
        CLR   ACC.2
        CLR   ACC.0
        MOV   DPTR,#PORT_C  ; CONTROL RE. SPEAK
        MOVX  @DPTR,A
        LJMP  MENU
SOU_HOT: DISPLAY CHR9_10,CHR7_51,CHR9_40,CHR9_40
        MOV   B,#11110111B  ; SET VALUE CALL
        SETB  ACC.7        ; CONTROL SOUND PC7
        CLR   ACC.6

```

```

CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY2

```

AUT1034: DISPLAY CHR8\_10,CHR8\_11,CHR8\_12,CHRB\_20

```

MOV    A,#00H
MOV    DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY
MOVX   A,@DPTR
LCALL  DELAY_KEY
CJNE   A,#1111101B,ESC7 ; ENTER LOOP
LCALL  SOUND
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   A,@DPTR
LJMP   DTN_HOT

```

```

ESC7:  CJNE   A,B,ESC7_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6

```

```

CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY_KEY
LJMP   SOU_HOT

ESC7_L: CJNE  A,#11111011B,AUT1034 ; ESC INPUT
LCALL  SOUND
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   A,@DPTR
LJMP   MENU

DTN_HOT: DISPLAY CHR9_10,CHR7_71,CHR9_40,CHR9_40
MOV    B,#11110111B ; SET VALUE CALL
SETB  ACC.7 ; ON DIAL NUMB.CT
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   @DPTR,A
LCALL  DELAY2
CLR    C
MOV    A,R3
ORL    C,ACC.0
JC     CT_TONE1
MOV    P1,#00001000B ; DIAL NUMBER DTMF
LCALL  DELAY1
SETB   ACC.7 ; CONTROL ON SUPPLY
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOVX   @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_16,CHR9_41
LCALL  NUM_SUB ; DIAL NUMBER
CT_TONE1: CLR C
MOV    A,R3
ORL    C,ACC.0
JNC    FRE_HOT
MOV    P1,#00010000B ; CONTROL DIAL NUM.
LCALL  DELAY1 ; PULSE
SETB   ACC.7
SETB   ACC.5 ; CONTROL ON SUPPLY
CLR    ACC.6
CLR    ACC.4

```

```

CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C.
MOVSX @DPTR,A
DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR0_16,CHR9_41
LCALL  NUM_PULSE    ; DIAL NUMBER
FRE_HOT: MOV    B,#11110111B ; SET VALUE CALL
CLR    C
MOV    A,R3
ORL   C,ACC.7
JC    FRE_HOT1
CLR    C
MOV    P1,#00000000B ; CLEAR PORT
LCALL  DELAY1
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.5
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVSX A,@DPTR
RET.
FRE_HOT1: DISPLAY CHR9_10,CHR7_81,CHR9_40,CHR9_40
CLR    ACC.5
CLR    ACC.7    ; CONTROL OFF
CLR    ACC.6
CLR    ACC.4

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; FREQUENCY TEST
MOVX   @DPTR,A
MOV    P1,#00100000B ; CONTROL AUTO
LCALL  DELAY2

```

```
AUT_FRE: DISPLAY CHR7_81,CHRF_10,CHRF_20,CHR9_41
```

```

ESC10: CJNE  A,B,ESC10_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
CLR    ACC.5
CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX   @DPTR,A
LJMP  FRE_HOT1

```

```

ESC10_L: MOV  A,#00H
MOV    DPTR,#PORT_A
MOVX   A,@DPTR
LCALL  DELAY_KEY
CJNE  A,#11111101B,AUT600
LCALL  SOUND
MOV    P1,#00000000B ; CLEAR PORT
LCALL  DELAY1
CLR    ACC.5

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.7
CLR    ACC.6
CLR    ACC.4
CLR    ACC.3
CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C ; CONTROL RELAY
MOVX   A,@DPTR
RET
AUT600: CJNE A,#11111011B,ESC10
        LCALL SOUND
        LCALL FRE_DATA
        LJMP  AUT_FRE
;----- END SUB PROGRAM OPERATION -----
;----- SUB DIAL NUMBER FOR DTMF -----
NUM_SUB: PUSH  DPL
        PUSH  DPH
NUM_SUBC: MOV   B,#11110111B ; SET VALUE CALL
        CLR   C
NUM_SUB1: MOV   A,#00H
        MOV   DPTR,#PORT_B
        MOVX  A,@DPTR ; INPUT DATA
NUMBER1: CJNE  A,#01110111B,NUMBER2
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_50,CHR9_41
NUMBER2: CJNE  A,#01101111B,NUMBER3
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_51,CHR9_41
NUMBER3: CJNE  A,#01100111B,NUMBER4
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_52,CHR9_41
NUMBER4: CJNE  A,#01011111B,NUMBER5
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_53,CHR9_41

```

```

NUMBER5: CJNE  A,#01010111B,NUMBER6
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_54,CHR9_41
NUMBER6: CJNE  A,#01001111B,NUMBER7
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_55,CHR9_41
NUMBER7: CJNE  A,#01000111B,NUMBER8
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_56,CHR9_41
NUMBER8: CJNE  A,#00111111B,NUMBER9
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_57,CHR9_41
NUMBER9: CJNE  A,#00110111B,NUMBER0
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_58,CHR9_41
NUMBER0: CJNE  A,#00101111B,NUM_STAR
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR9_59,CHR9_41
NUM_STAR: CJNE A,#00100111B,NUM_SHARP
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_10,CHR9_41
NUM_SHARP: CJNE A,#00011111B,NUMBERA
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_11,CHR9_41
NUMBERA: CJNE  A,#00010111B,NUMBERB
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_12,CHR9_41
NUMBERB: CJNE  A,#00001111B,NUMBERC
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_13,CHR9_41
NUMBERC: CJNE  A,#00000111B,NUMBERD
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_14,CHR9_41
NUMBERD: CJNE  A,#01111111B,NUMBER_
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_15,CHR9_41
NUMBER_: LCALL DELAY1
          SETB  C
          ANL  C,ACC.7    ; CHECK NOT PRESS
          JC   NUMBER_E1
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_73,CHR0_16,CHR9_41
NUMBER_E1: MOV  A,#00H

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV    DPTR,#PORT_A ; CHECK KEY DIAL
MOVX   A,@DPTR
CJNE   A,#11111101B,ESC8_0 ; ENTER LOOP
MOV    P1,#00000000B
LCALL  SOUND
LJMP   FINAL

ESC8_0: CJNE   A,#11110101B,ESC8 ; ENTER LOOP
MOV    P1,#00000000B
LCALL  SOUND
LJMP   FINAL

ESC8:   CJNE   A,B,ESC8_L ; TEL. CALL CHECK
LCALL  SOUND
LCALL  SUB_CHECK
LJMP   NUM_SUBC

ESC8_L: CJNE   A,#11111011B,NUMBER_ED1; ESC KEY
MOV    P1,#00000000B
LCALL  SOUND
LJMP   MENU

NUMBER_ED1:CJNE   A,#11110011B,NUMBER_ED ; ESC KEY
MOV    P1,#00000000B
LCALL  SOUND
LJMP   MENU

NUMBER_ED: LJMP   NUM_SUB1

FINAL:  POP    DPH
        POP    DPL
        RET

;----- END SUB NUMBER DTMF -----
;----- SUB DIAL NUMBER FOR PULSE -----

NUM_PULSE: PUSH   DPL
           PUSH   DPH

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
NUM_PUS1: MOV    B,#11110111B ; SET VALUE CALL
```

```
    SETB    ACC.7
```

```
    CLR     ACC.6
```

```
    SETB    ACC.5
```

```
    CLR     ACC.4
```

```
    CLR     ACC.3
```

```
    CLR     ACC.2
```

```
    CLR     ACC.0 ; RESET COUNTER
```

```
    MOV     DPTR,#PORT_C
```

```
    MOVX    @DPTR,A
```

```
    LCALL   DELAY1
```

```
    LCALL   DELAY1
```

```
NUM_PUS2: SETB    ACC.7
```

```
    SETB    ACC.6
```

```
    SETB    ACC.5
```

```
    CLR     ACC.4
```

```
    CLR     ACC.3
```

```
    CLR     ACC.2
```

```
    CLR     ACC.0 ; START COUNTER
```

```
    MOV     DPTR,#PORT_C
```

```
    MOVX    @DPTR,A
```

```
    LCALL   DELAY1
```

```
    LCALL   DELAY1
```

```
    LCALL   DELAY1
```

```
    MOV     A,#00H
```

```
    MOV     DPTR,#PORT_B
```

```
    MOVX    A,@DPTR ; INPUT DATA
```

```
NUMPUS1: CJNE   A,#11110111B,NUMPUS2
```

```
    DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_50,CHR9_41
```

```
    LCALL   DELAY1
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR   ACC.6       ; RESET COUNTER
MOV   DPTR,#PORT_C
MOVX  @DPTR,A
LJMP  NUMPUS_E1

```

```
NUMPUS2: CJNE  A,#11101111B,NUMPUS3
```

```
DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_51,CHR9_41
```

```
LCALL DELAY1
```

```
CLR   ACC.6       ; RESET COUNTER
```

```
MOV   DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX  @DPTR,A
```

```
LJMP  NUMPUS_E1
```

```
NUMPUS3: CJNE  A,#11100111B,NUMPUS4
```

```
DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_52,CHR9_41
```

```
LCALL DELAY1
```

```
CLR   ACC.6       ; RESET COUNTER
```

```
MOV   DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX  @DPTR,A
```

```
LJMP  NUMPUS_E1
```

```
NUMPUS4: CJNE  A,#11011111B,NUMPUS5
```

```
DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_53,CHR9_41
```

```
LCALL DELAY1
```

```
CLR   ACC.6       ; RESET COUNTER
```

```
MOV   DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX  @DPTR,A
```

```
LJMP  NUMPUS_E1
```

```
NUMPUS5: CJNE  A,#11010111B,NUMPUS6
```

```
DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_54,CHR9_41
```

```
LCALL DELAY1
```

```
CLR   ACC.6       ; RESET COUNTER
```

```
MOV   DPTR,#PORT_C
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX  @DPTR,A
LJMP  NUMPUS_E1

NUMPUS6: CJNE  A,#11001111B,NUMPUS7
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_55,CHR9_41
        LCALL  DELAY1
        CLR   ACC.6      ; RESET COUNTER
        MOV   DPTR,#PORT_C
        MOVX  @DPTR,A
        LJMP  NUMPUS_E1

NUMPUS7: CJNE  A,#11000111B,NUMPUS8
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_56,CHR9_41
        LCALL  DELAY1
        CLR   ACC.6      ; RESET COUNTER
        MOV   DPTR,#PORT_C
        MOVX  @DPTR,A
        LJMP  NUMPUS_E1

NUMPUS8: CJNE  A,#10111111B,NUMPUS9
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_57,CHR9_41
        LCALL  DELAY1
        CLR   ACC.6      ; RESET COUNTER
        MOV   DPTR,#PORT_C
        MOVX  @DPTR,A
        LJMP  NUMPUS_E1

NUMPUS9: CJNE  A,#10110111B,NUMPUS0
        DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_58,CHR9_41
        LCALL  DELAY1
        CLR   ACC.6      ; RESET COUNTER
        MOV   DPTR,#PORT_C
        MOVX  @DPTR,A
        LJMP  NUMPUS_E1

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

NUMPUS0: CJNE  A,#10101111B,NUMPUS_E1
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR9_59,CHR9_41
          LCALL  DELAY1
          CLR    ACC.6      ; RESET COUNTER
          MOV    DPTR,#PORT_C
          MOVX   @DPTR,A

```

```

NUMPUS_E1: MOV   A,#00H
          MOV    DPTR,#PORT_A  ; CHECK KEY DIAL
          MOVX   A,@DPTR
          CJNE   A,#11111101B,ESC9_0 ; ENTER LOOP
          LCALL  SOUND
          MOV    P1,#00000000B
          CLR    ACC.7
          CLR    ACC.6
          CLR    ACC.5
          CLR    ACC.4
          CLR    ACC.3
          CLR    ACC.2
          CLR    ACC.0
          MOV    DPTR,#PORT_C
          MOVX   @DPTR,A
          LJMP   FINAL1

```

```

ESC9_0  CJNE  A,#11110101B,ESC9 ; ENTER LOOP
          LCALL  SOUND
          MOV    P1,#00000000B
          CLR    ACC.7
          CLR    ACC.6
          CLR    ACC.5
          CLR    ACC.4
          CLR    ACC.3

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOV    @DPTR,A
LJMP   FINAL1
ESC9:  CJNE  A,B,ESC9_L   ; TEL. CALL CHECK
        LCALL SOUND
        LCALL SUB_CHECK
        LJMP  NUM_PUS1
ESC9_L: CJNE  A,#11111011B,NUMPUS_ED1; ESC KEY
        LCALL SOUND
        MOV   P1,#00000000B
        CLR   ACC.7
        CLR   ACC.6
        CLR   ACC.5
        CLR   ACC.4
        CLR   ACC.3
        CLR   ACC.2
        CLR   ACC.0
        MOV   DPTR,#PORT_C
        MOV   @DPTR,A
        LJMP  FINAL1
NUMPUS_ED1:CJNE  A,#11110011B,NUMPUS_ED ; ESC KEY
        LCALL SOUND
        MOV   P1,#00000000B
        CLR   ACC.7
        CLR   ACC.6
        CLR   ACC.5
        CLR   ACC.4
        CLR   ACC.3

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CLR    ACC.2
CLR    ACC.0
MOV    DPTR,#PORT_C
MOV    @DPTR,A
LJMP   FINAL1

NUMPUS_ED: LCALL  DELAY1
          DISPLAY CHR9_10,CHR7_74,CHR0_16,CHR9_41
          LJMP   NUM_PUS2

FINAL1:  POP    DPH
          POP    DPL
          RET
;----- END SUB NUMBER PULSE -----
;----- FREQUENCY DATA SHEET -----
FRE_DATA: PUSH  DPL
          PUSH  DPH
          MOV   B,#11110111B
FC_AGAIN: MOV   R4,#00H
          DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_11,CHRFC_12,CHRFC_13
FC_START: MOV   A,#00H
          MOV   DPTR,#PORT_A
          MOVX  A,@DPTR
          LCALL DELAY_KEY

DATA_UP:  CJNE  A,#11111110B,FC_ESC ; CHECK KEY UP
          LCALL SOUND
          INC   R4
          CJNE  R4,#01H,CHE_FCD1
          DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_14,CHRFC_15,CHRFC_16
          LJMP  FC_START

FC_ESC:  LJMP  FC_ESC1

CHE_FCD1: CJNE  R4,#02H,CHE_FCD2

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_17,CHRFC_18,CHRFC_19
    LJMP  FC_START
CHE_FCD2: CJNE  R4,#03H,CHE_FCD3
    DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_21,CHRFC_22,CHRFC_23
    LJMP  FC_START
CHE_FCD3: CJNE  R4,#04H,CHE_FCD4
    DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_24,CHRFC_25,CHRFC_26
    LJMP  FC_START
CHE_FCD4: CJNE  R4,#05H,CHE_FCD5
    DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_27,CHRFC_28,CHRFC_29
    LJMP  FC_START
CHE_FCD5: CJNE  R4,#06H,CHE_FCD6
    DISPLAY CHRFC_10,CHRFC_30,CHR9_40,CHRFC_00
    LJMP  FC_START
CHE_FCD6: CJNE  R4,#07H,FC_ESC1
    LJMP  FC_Again
FC_ESC1: CJNE  A,B,FC_ESC2  ; TEL. CALL CHECK
    LCALL SOUND
    LCALL SUB_CHECK
    LJMP  FC_Again
FC_ESC2: CJNE  A,#1111011B,FC_BYE
    LCALL SOUND
    POP  DPH
    POP  DPL
    RET
FC_BYE:  CJNE  A,#11110011B,FC_FINAL
    LCALL SOUND
    POP  DPH
    POP  DPL
    RET

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

FC_FINAL: LJMP FC_START

;----- CHECK KEY INPUT START MENU -----

KEY_ESHOW: MOV A,#00H

MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
LCALL DELAY_KEY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#1111110B,ENTER_KY ; SELECT
LCALL SOUND
LJMP START

ENTER_KY: CJNE A,#1111101B,ESC_KY ; ENTER
LCALL SOUND
LJMP START

ESC_KY: CJNE A,#11111011B,LOOP_DIS1 ; ESC
LCALL SOUND
LJMP START

LOOP_DIS1: RET

;----- TELEPHONE CHECK CALL -----

SUB_CHECK: DISPLAY CHRA_10,CHRA_11,CHRA_20,CHRA_21

MOV A,#00H
MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBROAD
LCALL DELAY_KEY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#11110101B,ON_HOOK
LCALL SOUND
LJMP CALL1

ON_HOOK: CJNE A,#1111101B,CALL2
LCALL SOUND
LJMP CALL1

CALL2: LJMP CALL3

CALL1: MOV A,#0000100B

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV DPTR,#PORT_C ; CONTROL RE. SPEAK
MOVX @DPTR,A
CALL1_1: DISPLAY CHR1_10,CHR1_11,CHR1_20,CHR1_21
        LCALL DELAY1
        MOV A,#00H
        MOV DPTR,#PORT_A ; READ KEYBOARD
        LCALL DELAY_KEY
        MOVX A,@DPTR
        CJNE A,#11111101B,CALL1_2 ; SPEAK END
        LCALL SOUND
        MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL
        CLR ACC.1
        MOV DPTR,#PORT_C ; SET CHECK CALL
        LCALL DELAY_KEY
        MOVX @DPTR,A
        RET
CALL1_2: CJNE A,#11110101B,CALL1_IF; SPEAK END
        LCALL SOUND
        MOV B,#11110111B ; SET VALUE CALL
        CLR ACC.1
        MOV DPTR,#PORT_C ; SET CHECK CALL
        LCALL DELAY_KEY
        MOVX @DPTR,A
        RET
CALL1_IF: LCALL DELAY1
        DISPLAY CHR1_42,CHR1_42,CHR1_20,CHR1_21
        LCALL DELAY1
        LJMP CALL1_1
CALL3: CJNE A,#11110110B,SE_CALL
        LCALL SOUND

```

```

MOV    B,#10101010B
DISPLAY CHRA_30,CHRA_31,CHRA_40,CHRA_41
LCALL  DELAY2
LCALL  DELAY1
LCALL  SOUND
SETB   ACC.1
MOV    DPTR,#PORT_C ; SET CHECK CALL
LCALL  DELAY_KEY
MOVX   @DPTR,A
RET
RET
SE_CALL: CJNE  A,#11111110B,SE_CALLF
        LCALL  SOUND
        MOV    B,#10101010B
        SETB   ACC.1
        MOV    DPTR,#PORT_C ; NON CHECK CALL
        LCALL  DELAY_KEY
        MOVX   @DPTR,A
        DISPLAY CHRA_30,CHRA_31,CHRA_40,CHRA_41
        LCALL  DELAY2
        LCALL  DELAY1
        LCALL  SOUND
        RET
SE_CALLF: LCALL  SOUND
        LCALL  DELAY1
        DISPLAY CHR1_42,CHRA_11,CHRA_20,CHRA_21
        LCALL  DELAY1
        LCALL  SOUND
        LJMP   SUB_CHECK ; HELP SEND

```

```
;----- STATUS_WK MENU -----
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

STATUS\_WK:

;----- NORMAL, DTMF-----

```
CJNE R3,#00H,STEP_LP ; NORMAL, DTMF
CJNE R6,#00H,NON_AUTO ; AUTOMATIC WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_21,CHR9_40
LCALL ANY_KEY
RET
```

STEP\_LP: LJMP STEP\_LOOP

NON\_AUTO: CJNE R6,#01H,NON\_STEP ; SINGLE STEP WORK

```
CJNE R7,#01H,STEP1 ; LINE EXCHANGE WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_21
LCALL ANY_KEY
RET
```

NON\_STEP: LJMP STEP\_LOOP ; NON SINGLE STEP

STEP1: CJNE R7,#02H,STEP2 ; RING SOUND WORK

```
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_31
LCALL ANY_KEY
RET
```

STEP2: CJNE R7,#03H,STEP3 ; HOOK SWITCH WORK

```
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_41
LCALL ANY_KEY
RET
```

STEP3: CJNE R7,#04H,STEP4 ; SOUND SYSTEM WORK

```
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_51
LCALL ANY_KEY
RET
```

STEP4: CJNE R7,#05H,STEP5 ; DIAL TONE WORK

```
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_61
LCALL ANY_KEY
RET
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

STEP5:  CJNE  R7,#06H,STEP6 ; DIAL NUMBER WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_71
        LCALL  ANY_KEY
        RET

STEP6:  CJNE  R7,#07H,STEP_LOOP ; FREQUENCY TEST
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP20,CHR6_31,CHR7_81
        LCALL  ANY_KEY
        RET

;----- NORMAL, PULSE -----
STEP_LOOP: CJNE  R3,#01H,STEP_LP1; NORMAL, PULSE
          CJNE  R6,#00H,NON_AUTO1 ; AUTOMATIC WORK
          DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_21,CHR9_40
          LCALL  ANY_KEY
          RET
STEP_LP1: LJMP  STEP_LOOP1
NON_AUTO1: CJNE  R6,#01H,NON_STEP1 ; SINGLE STEP
          CJNE  R7,#01H,STEP11 ; LINE EXCHANGE
          DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_21
          LCALL  ANY_KEY
          RET
NON_STEP1: LJMP  STEP_LOOP1 ; NON SINGLE STEP
STEP11:  CJNE  R7,#02H,STEP21 ; RING SOUND WORK
          DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_31
          LCALL  ANY_KEY
          RET
STEP21:  CJNE  R7,#03H,STEP31 ; HOOK SWITCH WORK
          DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_41
          LCALL  ANY_KEY
          RET
STEP31:  CJNE  R7,#04H,STEP41 ; SOUND SYSTEM WORK

```

```

DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_51
LCALL ANY_KEY
RET
STEP41: CJNE R7,#05H,STEP51 ; DIAL TONE WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_61
LCALL ANY_KEY
RET
STEP51: CJNE R7,#06H,STEP61 ; DIAL NUMBER WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_71
LCALL ANY_KEY
RET
STEP61: CJNE R7,#07H,STEP_LOOP1; FREQUENCY TEST
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP21,CHR6_31,CHR7_81
LCALL ANY_KEY
RET
;----- CORDLESS, DTMF -----
STEP_LOOP1:CJNE R3,#80H,STEP_LP2; CORDLESS, DTMF
CJNE R6,#00H,NON_AUTO2 ; AUTOMATIC WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_21,CHR9_40
LCALL ANY_KEY
RET
STEP_LP2: LJMP STEP_LOOP2
NON_AUTO2: CJNE R6,#01H,NON_STEP2 ; SINGLE STEP WORK
CJNE R7,#01H,STEP12 ; LINE EXCHANGE WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_21
LCALL ANY_KEY
RET
NON_STEP2: LJMP STEP_LOOP2 ; NON SINGLE STEP
STEP12: CJNE R7,#02H,STEP22 ; RING SOUND WORK
DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_31

```

```

        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP22: CJNE R7,#03H,STEP32 ; HOOK SWITCH WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_41
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP32: CJNE R7,#04H,STEP42 ; SOUND SYSTEM WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_51
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP42: CJNE R7,#05H,STEP52 ; DIAL TONE WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_61
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP52: CJNE R7,#06H,STEP62 ; DIAL NUMBER WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_71
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP62: CJNE R7,#07H,STEP_LOOP2; FREQUENCY TEST
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP30,CHR6_31,CHR7_81
        LCALL ANY_KEY
        RET
;----- CORDLESS, PULSE -----
STEP_LOOP2:CJNE R3,#81H,STEP_END ; CORDLESS,PULSE
        CJNE R6,#00H,NON_AUTO3 ; AUTOMATIC WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_21,CHR9_40
        LCALL ANY_KEY
STEP_END: RET
NON_AUTO3: CJNE R6,#01H,NON_STEP3 ; SINGLE STEP
        CJNE R7,#01H,STEP13 ; LINE EXCHANGE WORK

```

```

        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_21
        LCALL ANY_KEY
NON_STEP3: RET
STEP13: CJNE R7,#02H,STEP23 ; RING SOUND WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_31
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP23: CJNE R7,#03H,STEP33 ; HOOK SWITCH WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_41
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP33: CJNE R7,#04H,STEP43 ; SOUND SYSTEM WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_51
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP43: CJNE R7,#05H,STEP53 ; DIAL TONE WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_61
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP53: CJNE R7,#06H,STEP63 ; DIAL NUMBER WORK
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_71
        LCALL ANY_KEY
        RET
STEP63: CJNE R7,#07H,STEP_LOOP3; FREQUENCY TEST
        DISPLAY CHR_HP10,CHR_HP31,CHR6_31,CHR7_81
        LCALL ANY_KEY
STEP_LOOP3:RET
;----- END STATUS WORK -----
;----- KEY CONTROL -----
ANY_KEY: MOV A,#00H

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV DPTR,#PORT_A
LCALL DELAY_KEY
MOVX A,@DPTR ; INPUT KEY PRESS
SELECT: CJNE A,#11111110B,ENTER
        LCALL SOUND
        LCALL DELAY1
        RET
ENTER: CJNE A,#11111101B,ESC
        LCALL SOUND
        LCALL DELAY1
        RET
ESC: CJNE A,#11111011B,ANY_KEY
        LCALL SOUND
        LCALL DELAY1
        RET
;----- CONTROL LCD -----
INIT: PUSH DPL
      PUSH DPH
      MOV DPTR,#COMMAND
      MOV A,#38H ; 8BIT,2LINE,5x7DOT
      MOVX @DPTR,A
      LCALL WAITBF
      MOV A,#0CH ; DISPLAY ON/OFF
      MOVX @DPTR,A
      LCALL WAITBF
      MOV A,#06H ; ENTRY MODE SET
      MOVX @DPTR,A
      LCALL WAITBF
      MOV A,#01H ; CLEAR & HOME
      MOVX @DPTR,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL WAITBF
POP DPH
POP DPL
RET
;----- NUMBER CHARECTER SHOW LOOP -----
LOOP_SHOW: PUSH DPL
          PUSH DPH
          MOV R0,#16
LOOP: MOVX A,@DPTR ; SEND CHARECTER
      LCALL WRITE
      INC DPTR
      DJNZ R0,LOOP
      LCALL WAITBF
      POP DPH
      POP DPL
      RET
;----- LINE CONTROL -----
LINE_SET: PUSH DPL
          PUSH DPH
          MOV DPTR,#COMMAND
          MOVX @DPTR,A
          LCALL WAITBF
          POP DPH
          POP DPL
          RET
;----- WRITE ASCII TO LCD -----
WRITE: PUSH DPL
        PUSH DPH
        MOV DPTR,#WRITEDATA
        MOVX @DPTR,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
LCALL WAITBF ; WAIT LCD MODULE
```

```
POP DPH
```

```
POP DPL
```

```
RET
```

```
;----- WAIT FOR READY BY CHECK BUSY FLAG -----
```

```
WAITBF: PUSH DPL
```

```
PUSH DPH
```

```
MOV DPTR,#READBUSY
```

```
RDY1: MOVX A,@DPTR
```

```
JB ACC.7,RDY1 ; BUSY FLAG
```

```
POP DPH
```

```
POP DPL
```

```
RET
```

```
;-----TELEPHONE OUTPUT FOR CALL OUT -----
```

```
TELE_OUT: DISPLAY CHR1_41,CHRA_12,CHR1_41,CHRB_20
```

```
MOV A,#00000100B
```

```
MOV DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
MOV A,#00H
```

```
MOV DPTR,#PORT_A
```

```
MOVX A,@DPTR.
```

```
LCALL DELAY_KEY
```

```
CJNE A,#11111101B,TELE_ST
```

```
LCALL SOUND
```

```
MOV A,#00000000B
```

```
MOV DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
LCALL DELAY_KEY
```

```
RET
```

```
TELE_ST: LCALL DELAY1
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DISPLAY CHR1_41,CHR1_42,CHR1_41,CHRB_20
LCALL DELAY1
LJMP TELE_OUT
;----- DELAY TIME -----
DELAY:  PUSH  DPL
        PUSH  DPH
        MOV   R0,#017H
DL:     MOV   R1,#0FFH
DL1:    MOV   R2,#0FFH
DL2:    NOP
        DJNZ  R2,DL2
        DJNZ  R1,DL1
        DJNZ  R0,DL
        POP   DPH
        POP   DPL
        RET
;----- DELAY1 TIME -----
DELAY1: PUSH  DPL
        PUSH  DPH
        MOV   R0,#02H
DL10:   MOV   R1,#0FFH
DL11:   MOV   R2,#0FFH
DL21:   NOP
        DJNZ  R2,DL21
        DJNZ  R1,DL11
        DJNZ  R0,DL10
        POP   DPH
        POP   DPL
        RET
;----- DELAY2 TIME -----

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DELAY2:  PUSH  DPL
         PUSH  DPH
         MOV   R0,#0AH
DL10_2:  MOV   R1,#0FFH
DL11_2:  MOV   R2,#0FFH
DL21_2:  NOP
         DJNZ  R2,DL21_2
         DJNZ  R1,DL11_2
         DJNZ  R0,DL10_2
         POP   DPH
         POP   DPL
         RET
;----- DELAY KEY BUFFER-----
DELAY_KEY: PUSH  DPL
          PUSH  DPH
          MOV   R0,#01H
DL_KEY:   MOV   R1,#0A0H
DL_KEY1:  MOV   R2,#0A0H
DL_KEY2:  NOP
          DJNZ  R2,DL_KEY2
          DJNZ  R1,DL_KEY1
          DJNZ  R0,DL_KEY
          POP   DPH
          POP   DPL
          RET
;----- DELAY SOUND PUZZER -----
DELAY_SOU: PUSH  DPL
          PUSH  DPH
          MOV   R0,#01H
DL_SOU:   MOV   R1,#7FH

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
DL_SOU1: MOV R2,#7FH
```

```
DL_SOU2: NOP
```

```
DJNZ R2,DL_SOU2
```

```
DJNZ R1,DL_SOU1
```

```
DJNZ R0,DL_SOU
```

```
POP DPH
```

```
POP DPL
```

```
RET
```

```
;----- CONTROL SOUND -----
```

```
SOUND: MOV A,#00000001B
```

```
MOV DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX @DPTR,A ; SOUND SPEAKER ON
```

```
LCALL DELAY_KEY
```

```
MOV A,#00000000B
```

```
MOV DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX @DPTR,A ; SOUND SPEAKER OFF
```

```
RET
```

```
;----- CONTROL SOUND1-----
```

```
SOUND1: MOV A,#00000001B
```

```
MOV DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX @DPTR,A ; SOUND SPEAKER ON
```

```
LCALL DELAY_SOU
```

```
MOV A,#00000000B
```

```
MOV DPTR,#PORT_C
```

```
MOVX @DPTR,A ; SOUND SPEAKER OFF
```

```
RET
```

```
;----- GRAPHIC CHARECTER FRONT SHOW -----
```

```
CHR1_10: DB '*= AUTOMATIC =*
```

```
CHR1_20: DB '*= TELEPHONE =*
```

```
CHR1_30: DB '*= INSPECTOR =*
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



CHR5\_22: DB '>DTMF \*'  
 CHR5\_30: DB '>PULSE '  
 CHR5\_31: DB ' PULSE '  
 CHR5\_32: DB '>PULSE \*'  
 CHR5\_40: DB '>EXIT '  
 CHR5\_41: DB ' EXIT '  
 CHR6\_10: DB '\*INSPECTOR MODE\*'  
 CHR6\_20: DB '>AUTOMATIC '  
 CHR6\_21: DB ' AUTOMATIC '  
 CHR6\_22: DB '>AUTOMATIC \*'  
 CHR6\_30: DB '>SINGLE STEP '  
 CHR6\_31: DB ' SINGLE STEP '  
 CHR6\_40: DB '>EXIT '  
 CHR6\_41: DB ' EXIT '  
 CHR7\_10: DB ' \*SINGLE STEP\* '  
 CHR7\_20: DB '>LINE EXCHANGE '  
 CHR7\_21: DB ' LINE EXCHANGE '  
 CHR7\_22: DB '>LINE EXCHANGE \*'  
 CHR7\_30: DB '>RING SOUND '  
 CHR7\_31: DB ' RING SOUND '  
 CHR7\_32: DB '>RING SOUND \*'  
 CHR7\_40: DB '>HOOK SWITCH '  
 CHR7\_41: DB ' HOOK SWITCH '  
 CHR7\_42: DB '>HOOK SWITCH \*'  
 CHR7\_50: DB '>SOUND SYSTEM '  
 CHR7\_51: DB ' SOUND SYSTEM '  
 CHR7\_52: DB '>SOUND SYSTEM \*'  
 CHR7\_60: DB '>DIAL TONE '  
 CHR7\_61: DB ' DIAL TONE '  
 CHR7\_62: DB '>DIAL TONE \*'

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

CHR7\_70: DB '>DIAL NUMBER '  
 CHR7\_71: DB ' DIAL NUMBER '  
 CHR7\_72: DB '>DIAL NUMBER \*'  
 CHR7\_73: DB ' DTMF NUMBER '  
 CHR7\_74: DB ' PULSE NUMBER '  
 CHR7\_80: DB '>FREQUENCY TEST '  
 CHR7\_81: DB ' FREQUENCY TEST '  
 CHR7\_82: DB '>FREQUENCY TEST\*'  
 CHR7\_90: DB '>EXIT '  
 CHR7\_91: DB ' EXIT '  
 CHR8\_10: DB 'SOUND TEST BY...'  
 CHR8\_11: DB 'SPEAK... '  
 CHR8\_12: DB 'TELEPHONE,PLEASE'  
 CHR9\_10: DB 'INSPECTING... '  
 CHR9\_30: DB ' \*\*\*PASS\*\*\* '  
 CHR9\_31: DB ' \*\*\*FAIL\*\*\* '  
 CHR9\_32: DB ' \*\*\*TEST\*\*\* '  
 CHR9\_33: DB '\*\*\* ON HOOK \*\*\* '  
 CHR9\_34: DB '\*\*\* OFF HOOK \*\*\*'  
 CHR9\_40: DB ' '  
 CHR9\_41: DB ' EXIT--->ENTER '  
 CHR9\_50: DB ' NUMBER 1 PASS '  
 CHR9\_51: DB ' NUMBER 2 PASS '  
 CHR9\_52: DB ' NUMBER 3 PASS '  
 CHR9\_53: DB ' NUMBER 4 PASS '  
 CHR9\_54: DB ' NUMBER 5 PASS '  
 CHR9\_55: DB ' NUMBER 6 PASS '  
 CHR9\_56: DB ' NUMBER 7 PASS '  
 CHR9\_57: DB ' NUMBER 8 PASS '  
 CHR9\_58: DB ' NUMBER 9 PASS '

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

CHR9\_59: DB ' NUMBER 0 PASS '  
 CHR0\_10: DB ' NUMBER \* PASS '  
 CHR0\_11: DB ' NUMBER # PASS '  
 CHR0\_12: DB ' NUMBER A PASS '  
 CHR0\_13: DB ' NUMBER B PASS '  
 CHR0\_14: DB ' NUMBER C PASS '  
 CHR0\_15: DB ' NUMBER D PASS '  
 CHR0\_16: DB ' NON PRESS '  
 CHRA\_10: DB '\*= PHONE IN =\*'  
 CHRA\_11: DB 'DO YOU WANT TALK'  
 CHRA\_12: DB '\*= PHONE OUT =\*'  
 CHRA\_20: DB ' YES -->ENTER '  
 CHRA\_21: DB ' NO -->SELECT '  
 CHRA\_30: DB '\* DO YOU WANT \*'  
 CHRA\_31: DB 'CHECK TELEPHONE '  
 CHRA\_40: DB 'CALL AGAIN,PRESS'  
 CHRA\_41: DB '\* ESC + ENTER \* '  
 CHRA\_50: DB '\*\*\* YOU WANT \*\*\*'  
 CHRA\_51: DB 'CHECK TELEPHONE '  
 CHRA\_60: DB 'CALL AGAIN.'  
 CHRA\_61: DB '\*\*\*-> O.K. <-\*\*\*'  
 CHRB\_10: DB '\*= SPEAKING =\*'  
 CHRB\_11: DB '\*= TELEPHONE =\*'  
 CHRB\_20: DB '\*=END -->ENTER=\*'  
 CHRB\_21: DB '\*==\*\*==\*\*==\*\*==\*'  
 CHR\_HP10: DB ' \*STATUS WORK\* '  
 CHR\_HP20: DB ' NORMAL, DTMF '  
 CHR\_HP21: DB ' NORMAL, PULSE '  
 CHR\_HP30: DB ' CORDLESS, DTMF '  
 CHR\_HP31: DB ' CORDLESS, PULSE'

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

CHRf\_10: DB '\*ESC-->CORDLESS\*'

CHRf\_20: DB '\*FREQUENCY DATA\*'

CHRfC\_10: DB 'Base<->Port(MHz)'

CHRfC\_11: DB ' 1.665 49.670 '

CHRfC\_12: DB ' 1.690 49.770 '

CHRfC\_13: DB ' 1.695 49.830 '

CHRfC\_14: DB ' 1.710 49.845 '

CHRfC\_15: DB ' 1.725 49.860 '

CHRfC\_16: DB ' 1.730 49.875 '

CHRfC\_17: DB ' 1.750 49.890 '

CHRfC\_18: DB ' 1.755 49.930 '

CHRfC\_19: DB ' 1.770 49.970v '

CHRfC\_21: DB '46.610 49.670 '

CHRfC\_22: DB '46.630 49.770 '

CHRfC\_23: DB '46.670 49.830 '

CHRfC\_24: DB '46.710 49.845 '

CHRfC\_25: DB '46.730 49.860 '

CHRfC\_26: DB '46.770 49.875 '

CHRfC\_27: DB '46.830 49.890 '

CHRfC\_28: DB '46.870 49.930 '

CHRfC\_29: DB '46.930 49.970 '

CHRfC\_30: DB '46.970 49.990'

CHRfC\_00: DB ' EXIT --> ESC '

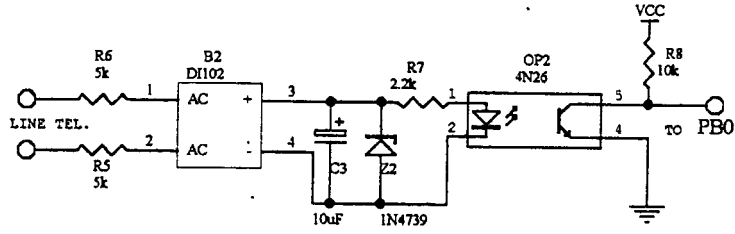
END



ภาคผนวก ง.

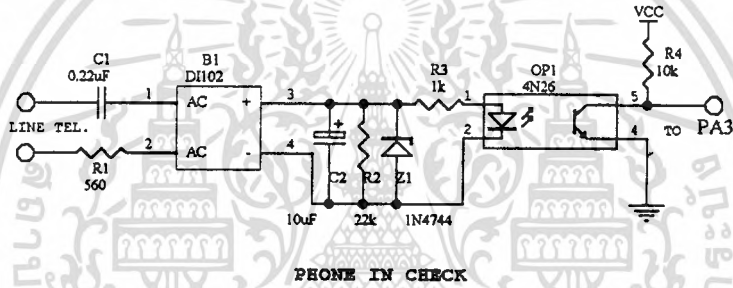
วงจรรวม และเอกสารประกอบอุปกรณ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



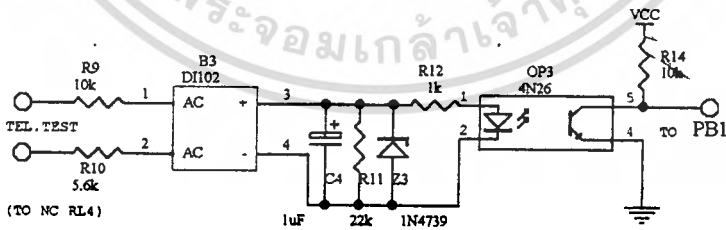
LINE EXCHANGE CHECK

### วงจรตรวจสอบคู่สายโทรศัพท์



PHONE IN CHECK

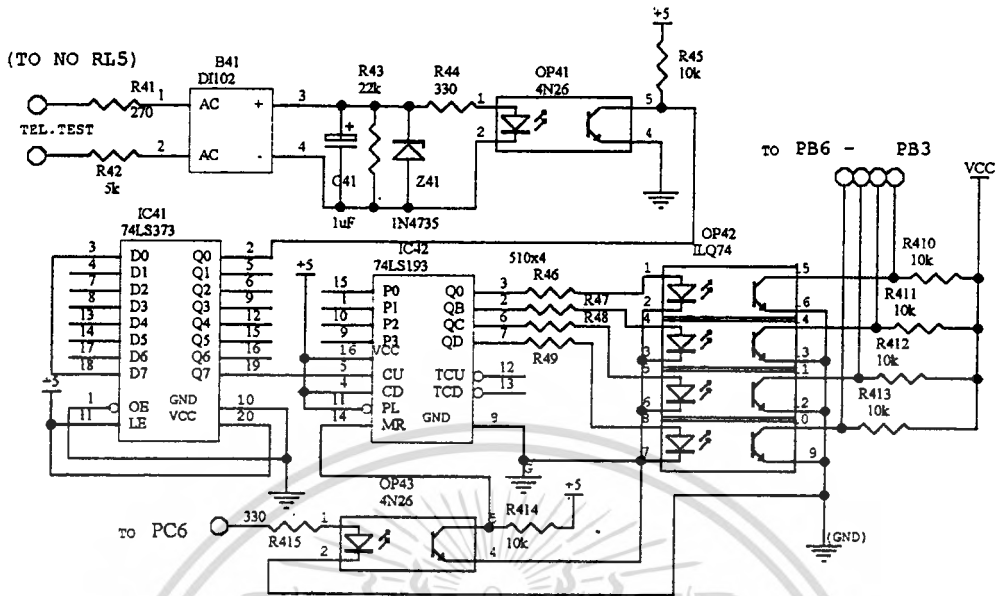
### วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่ง



HOOK SWITCH CHECK

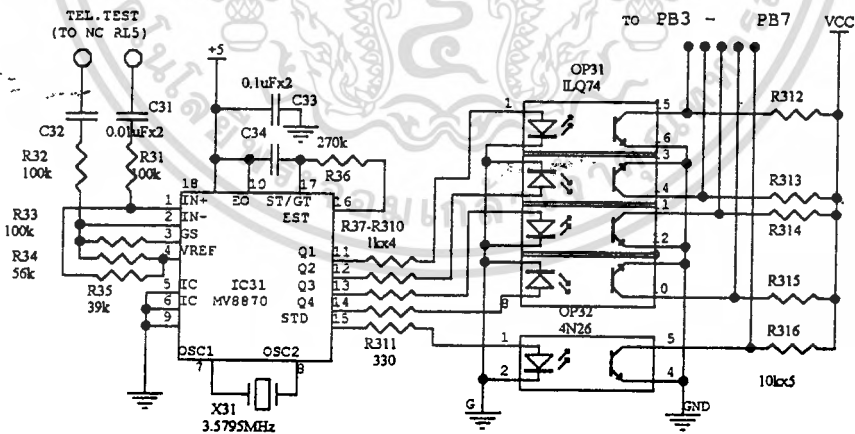
### วงจรตรวจสอบสวิตช์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



TEL. PULSE CHECK

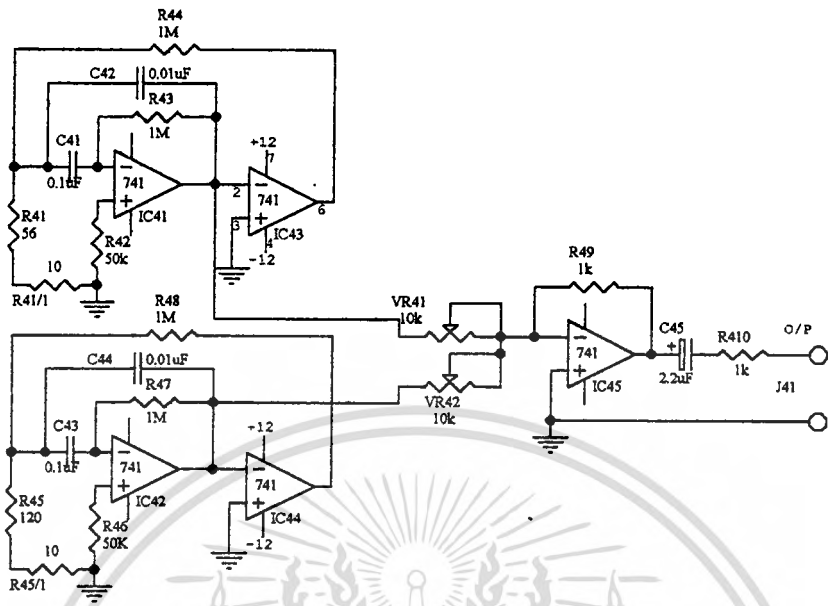
### วงจรตรวจสอบเครื่องโทรศัพท์แบบพัลส์



TEL. DTME CHECK

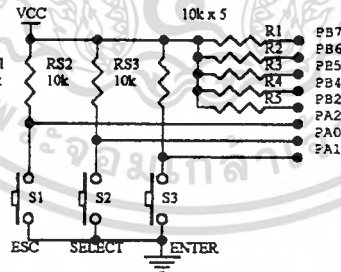
### วงจรตรวจสอบเลขหมายโทรศัพท์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



DIAL TONE GENERATOR

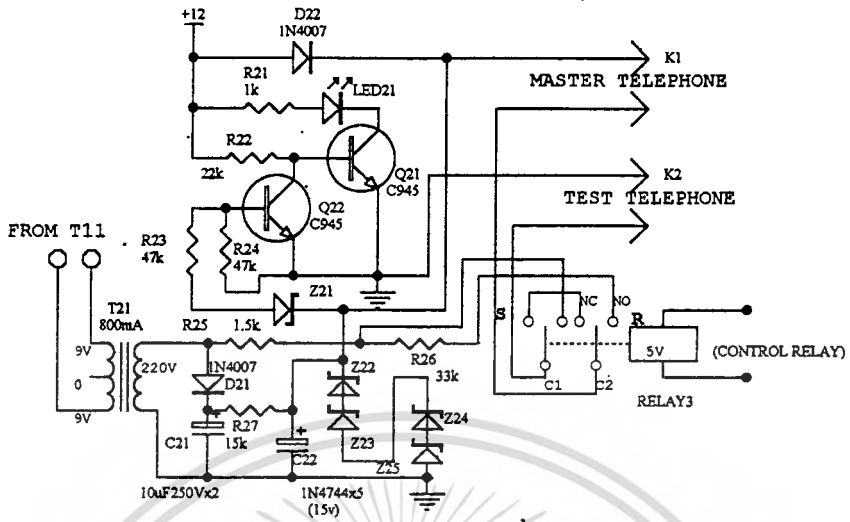
วงจรกำเนิดสัญญาณได้อัลทอน



SWITCH CONTROL

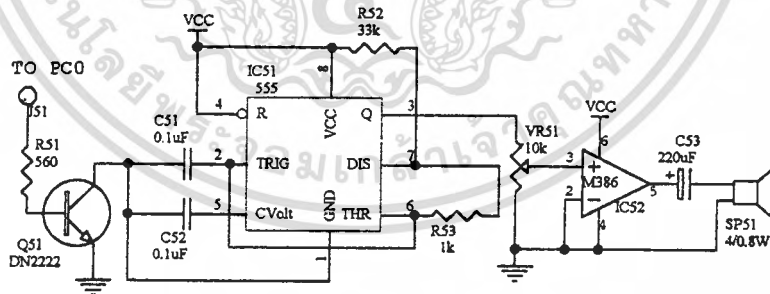
วงจรสวิตช์ควบคุม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



RINGING & SOUND SYS.

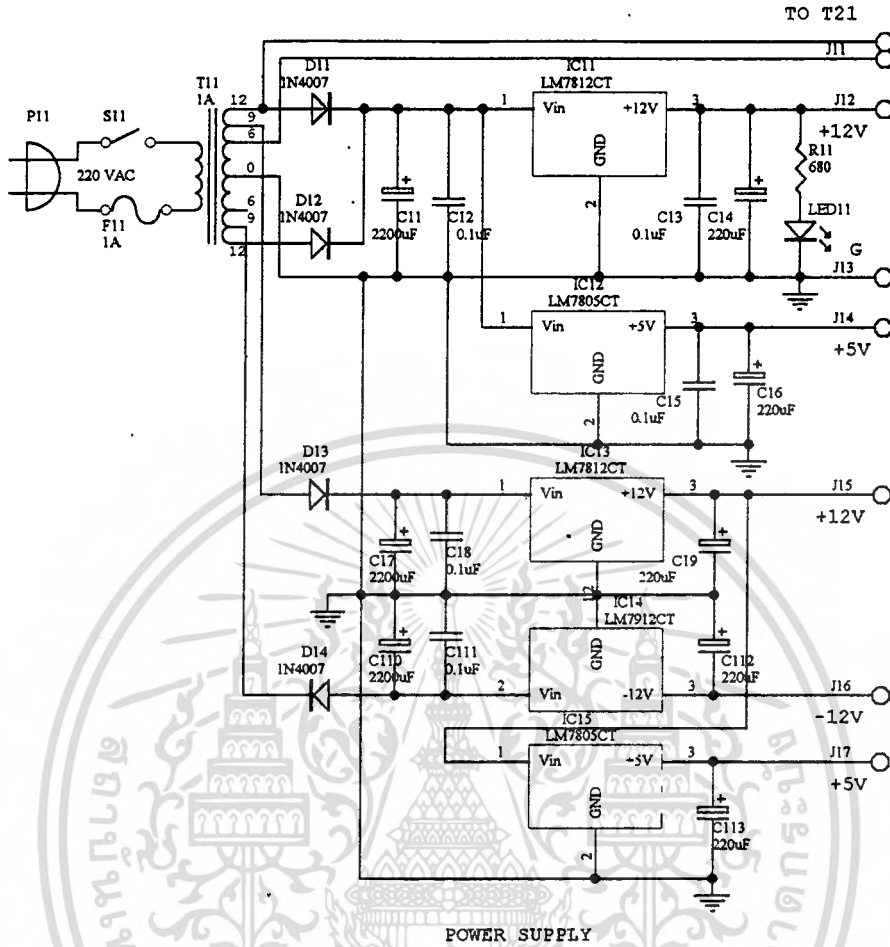
วงจรตรวจสอบสัญญาณกระดิ่งและระบบเสียง



SOUND

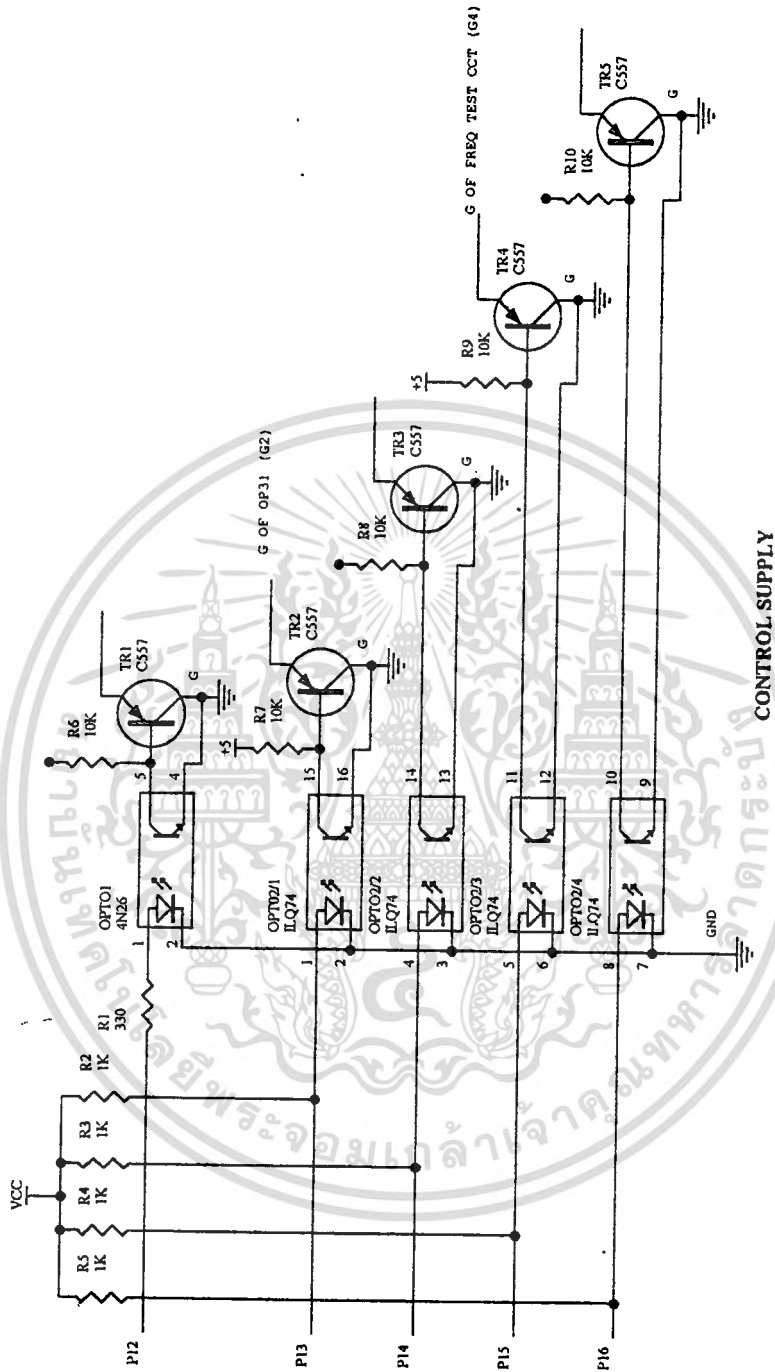
วงจรเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



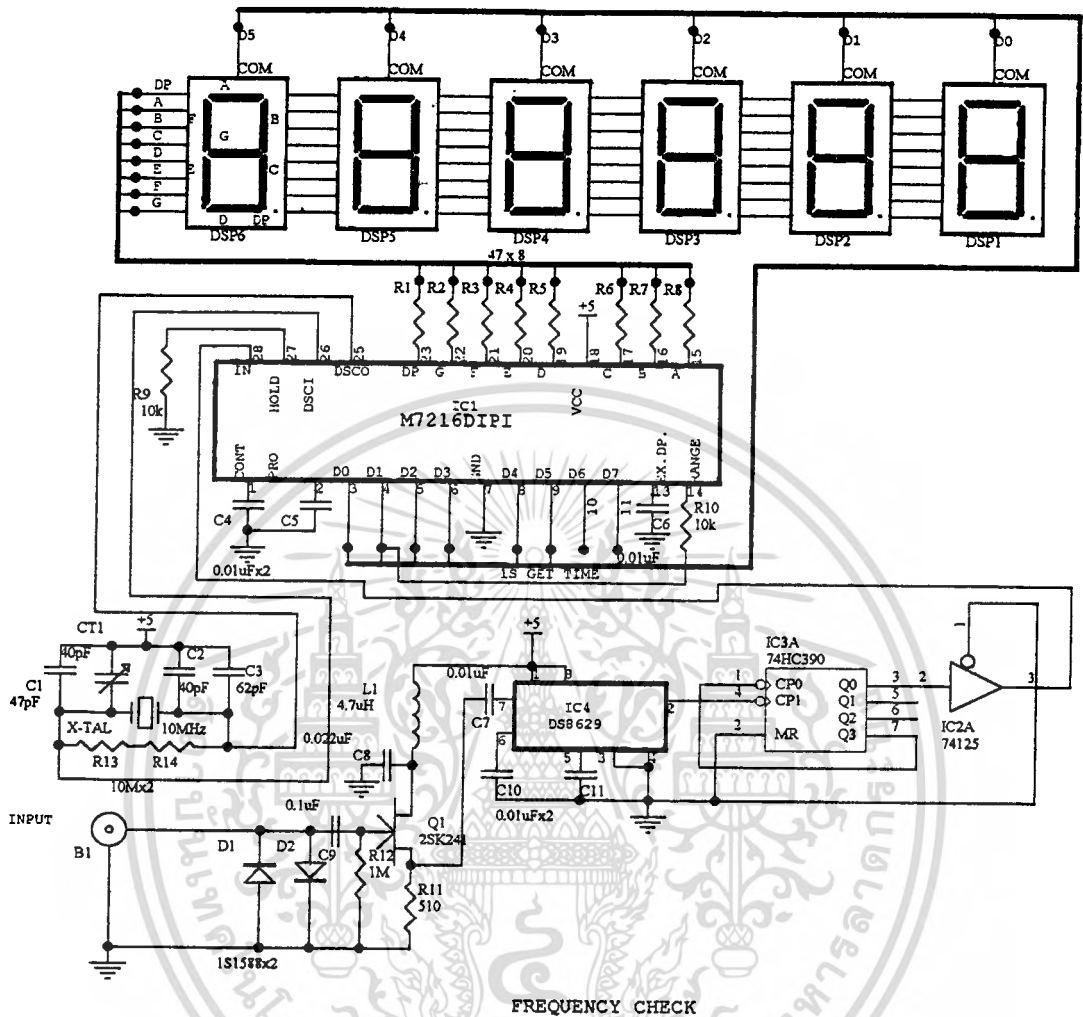
## วงจรจ่ายไฟ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



### วงจรควบคุมรีเลย์

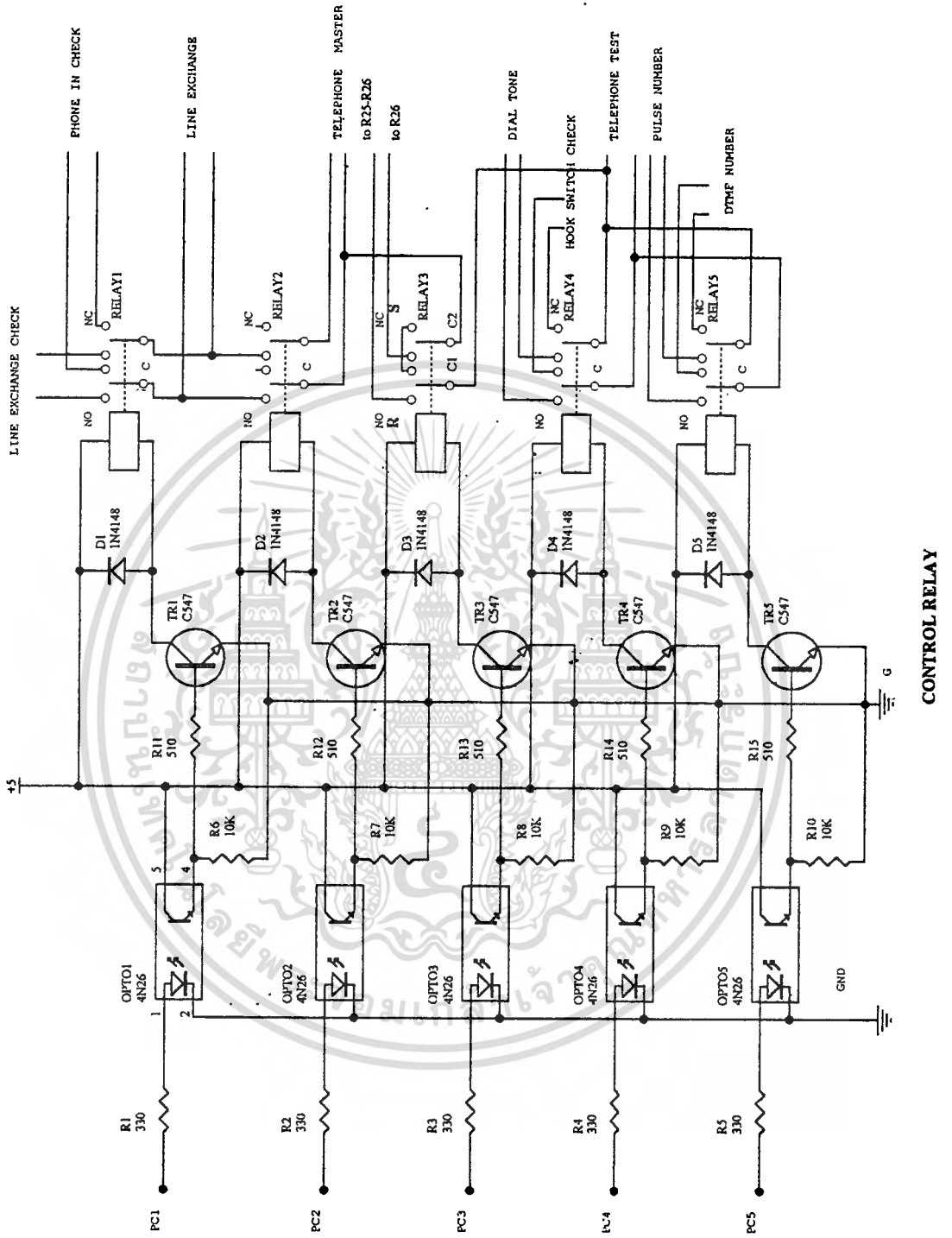
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



FREQUENCY CHECK

วงจรตรวจสอบความถี่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



### วงจรควบคุมแหล่งจ่าย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# ETT บริษัท อีทีที จำกัด

## ETT CO., LTD.

### DOT MATRIX LCD MODULE

อุปกรณ์ในปัจจุบันนี้ในส่วนแสดงผลนั้นจะใช้ LCD เสียเป็นส่วนใหญ่ไม่ว่าจะเป็นเครื่องเล่น VEDIO, เครื่องถ่ายภาพเอกสาร, เครื่องมือวัดคุมต่างๆ, เครื่องคอมพิวเตอร์ เรานจะแบ่ง DOT MATRIX LCD MODULE นี้ออกได้เป็นพวกๆดังนี้ :-

1. CHARACTER LCD MODULE
2. GRAPHIC LCD MODULE
3. SEGMENT DISPLSY TYPE LCD MODULE

โดยในแต่ละแบบนี้จะมีส่วนประกอบใหญ่แบ่งได้เป็น

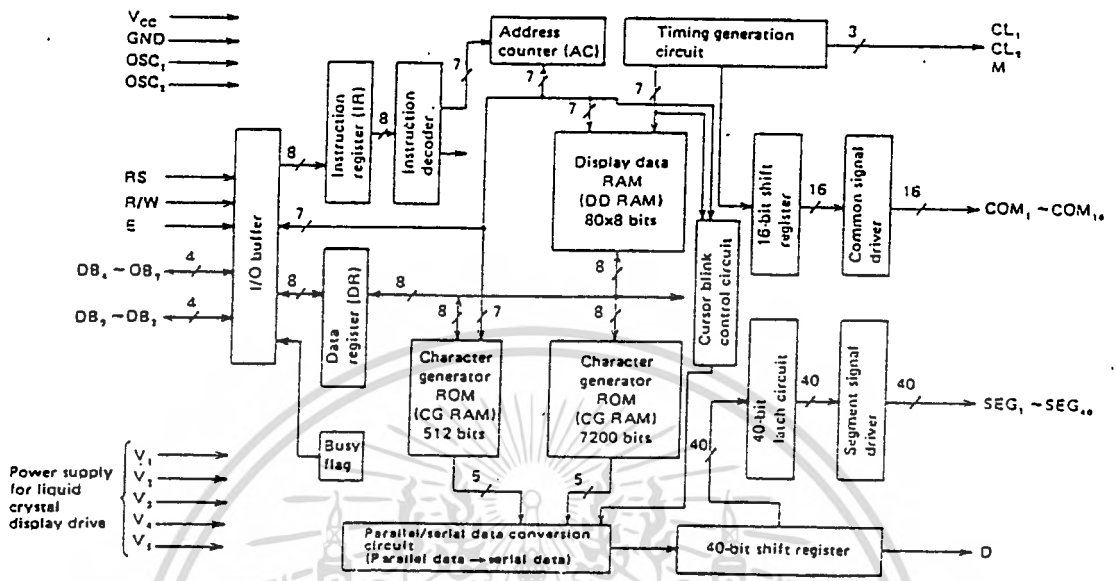
1. DOT MATRIX LCD เป็นตัวแสดงผลให้เรามองเห็นในลักษณะการปิดและเปิดตัวเองกับแสงก็คือ ส่วนของที่เป็นตัวกระจกบรรจุผลึก
2. DRIVER เป็นตัวรับสัญญาณจากตัวควบคุมมาขับผลึก LCD อีกทีหนึ่งโดยมีเบอร์ที่นิยมใช้ใน LCD MODULE เช่น HD44100H, MSM5259
3. CONTROLLER เป็นตัวรับข้อมูลจากอุปกรณ์ภายนอกมาและจัดการควบคุม LCD MODULE ให้ทำงานแสดงผลต่างๆเช่น การลบจอภาพ, การเกิดตัวอักษร, เป็นต้น โดยมีเบอร์ IC ที่นิยมใช้กันคือ HD44780 ซึ่งจะใช้ในแบบ CHARACTER LCD MODULE เป็นส่วนใหญ่ เบอร์ IC HD61830 จะใช้ในแบบ GRAPHIC LCD MODULE

ในการศึกษาการทำงานและใช้งาน LCD MODULE นั้นไม่ใช่เรื่องยากเลยถ้าเราสามารถทำความเข้าใจในส่วนของ CONTROLLER ได้ก็เพียงพอแล้วและโดยมาก LCD MODULE ในแต่ละบริษัทแล้วจะใช้ตัว CONTROLLER ที่มีหลักการทำงานเหมือนกันเป็นส่วนใหญ่และใน LCD MODULE แต่ละขนาดจำนวนตัวอักษรหรือจำนวนบรรทัดก็มีหลักการทำงานแบบเดียวกันทั้งหมด IC ที่นิยมมากที่สุดตัวหนึ่งที่เป็น CONTROLLER LCD ก็คือ เบอร์ HD44780 โดยรูปแบบการทำงานของมันได้เป็นมาตรฐานให้กับ CONTROLLER LCD ตัวอื่นๆด้วย

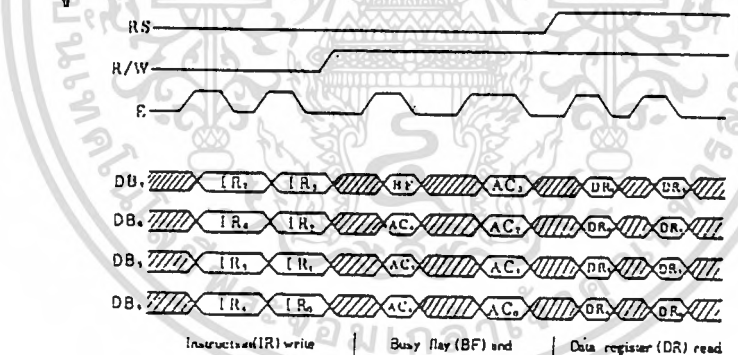
HD44780 เป็นไอซี LSI ตัวหนึ่งใช้ควบคุม LCD โดยแสดงผลในรูปแบบตัวอักษรหรือสัญลักษณ์ค่าๆตัวมันเองสามารถต่อใช้งานแบบ 4 BIT หรือ 8 BIT ก็ได้ โดยถ้าเราต่อแบบ 4 BIT จะต่อใช้งานที่ DB7-DB4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

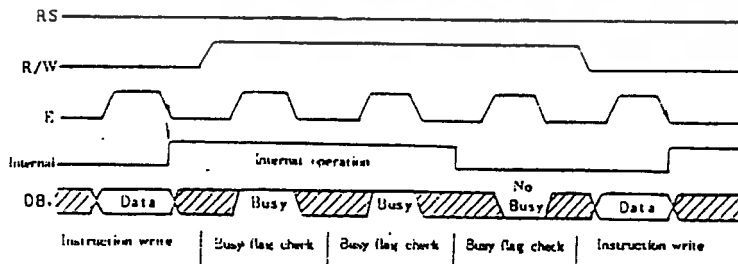
Block diagram of HD44780 interior



เท่านั้นโดยข้อมูลครั้งแรกที่ส่งให้ HD44780 จะถือเป็นข้อมูล 4 BIT บน และข้อมูลที่ส่งต่อมานั้นเป็นข้อมูล 4 BIT ล่าง



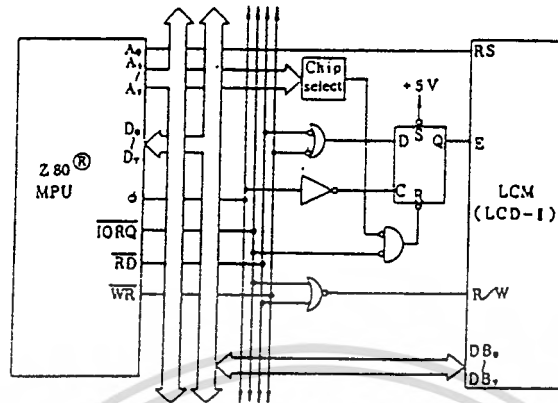
4-bit data transfer example



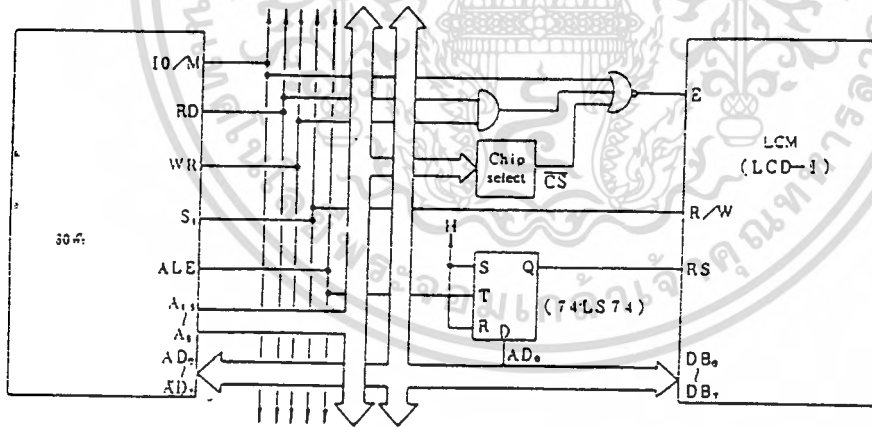
Example of busy flag check timing sequence

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Example of interfacing to Z80 MPU



เราสามารถต่อ LCD MODULE (HD44780 เป็น CONTROLER) เข้ากับระบบไมโครได้  
หลายรูปแบบดังรูป



Example of connection with LCM being used as a part of memories on the determined address.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

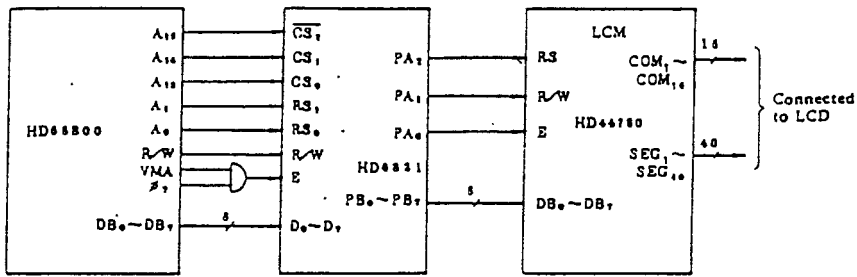
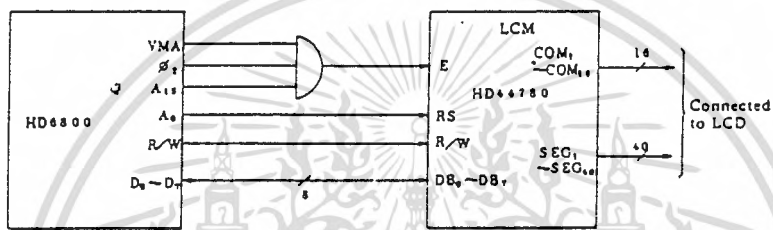
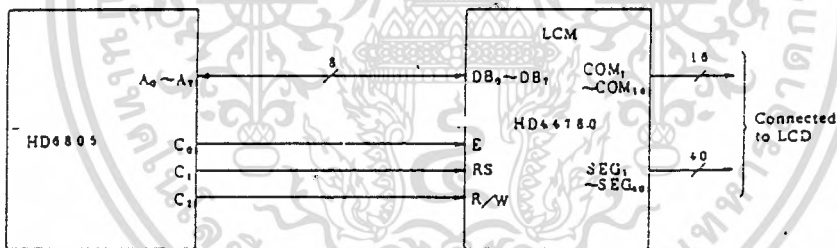


Fig. 4 Example of interface to HD68800 using P1A (HD68821)

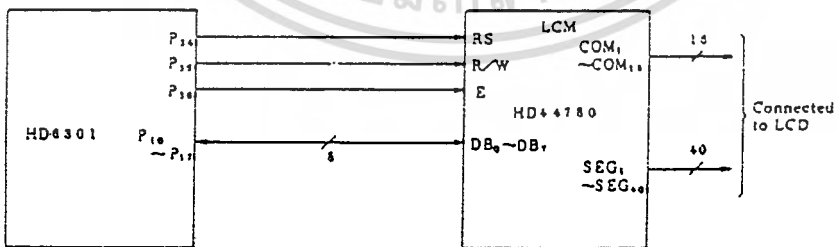
Connecting directly to the 8 bit MPU bus line



Example of interfacing to the HD6805



Example of interfacing to the HD6301



ตารางคำสั่ง HD44780

Instruction	Code										Description	Execution time (when fosc is 250 kHz) Note 1	Execution time (when fosc is 160 kHz) Note 2		
	RS	R/W	D87	D86	D85	D84	D83	D82	D81	D80					
Clear display	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Clears all display and returns the cursor to the home position (Address 0).	82 $\mu$ s - 1.64 ms	120 $\mu$ s - 4.9 ms		
Return home	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Returns the cursor to the home position (Address 0). Also returns the display being shifted to the original position. DD RAM contents remain unchanged.	40 $\mu$ s - 1.6 ms	120 $\mu$ s - 4.8 ms		
Entry mode set	0	0	0	0	0	0	0	1	I/O	S	Sets the cursor move direction and specifies or not to shift the display. These operations are performed during data write and read.	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s		
Display ON/OFF control	0	0	0	0	0	0	1	0	C	B	Sets ON/OFF of all display (D), cursor ON/OFF (C), and blink of cursor position character (B).	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s		
Cursor and display shift	0	0	0	0	0	1	S/C	R/L	.	.	Moves the cursor and shifts the display without changing DD RAM contents.	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s		
Function set	0	0	0	0	1	DL	N	F	.	.	Sets interface data length (DL), number of display lines (L) and character font (F).	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s		
Set CG RAM address.	0	0	0	1	ACG					.	.	Sets the CG RAM address. CG RAM data is sent and received after this setting.	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s	
Set DD RAM address	0	0	0	1	ADD					.	.	Sets the DD RAM address. DD RAM data is sent and received after this setting.	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s	
Read busy flag & address	0	1	BF		AC					.	.	Reads Busy flag (BF) indicating internal operation is being performed and reads address counter contents.	1 $\mu$ s	1 $\mu$ s	
Write data to CG or DD RAM	1	0	Write Data										Writes data into DD RAM or CG RAM.	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s
Read data to CG or DD RAM	1	1	Read Data										Reads data from DD RAM or CG RAM.	40 $\mu$ s	120 $\mu$ s
I/D = 1: Increment (+1) I/D = 0: Decrement (-1) S = 1: Accompanies display shift. S/C = 1: Display shift S/C = 0: Cursor move R/L = 1: Shift to the right. R/L = 0: Shift to the left. DL = 1: 8 bits DL = 0: 4 bits N = 1: 2 lines N = 0: 1 line F = 1: 5 x 10 dots F = 0: 5 x 7 dots BF = 1: Internally operating BF = 0: Can accept instruction											DD RAM: Display data RAM CG RAM: Character generator RAM ACG: CG RAM address ADD: DD RAM address Corresponds to cursor address. AC: Address counter used for both of DD and CG RAM address.	Execution time changes when frequency changes. (Example) When fosc is 270 kHz: $40 \mu\text{s} \times \frac{250}{270} = 37 \mu\text{s}$			

\*No effect

Notes 1. Applied to models driven by 1/8 duty or 1/11 duty.

2. Applied to models driven by 1/16 duty.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## CHARACTER FONT TABLE

	Address	0000	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1010	1011	1100	1101	1110	1111
CGRAM (1)	00000000	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (2)	00000001	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (3)	00000010	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (4)	00000011	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (5)	00000100	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (6)	00000101	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (7)	00000110	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (8)	00000111	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (9)	00001000	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (10)	00001001	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (11)	00001010	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (12)	00001011	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (13)	00001100	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (14)	00001101	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (15)	00001110	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
CGRAM (16)	00001111	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C

NOTE: CGRAM is a CHARACTER GENERATOR RAM having a storage function of character pattern which enable to change freely by user's program.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## MAXIMUM RATINGS

### Electric maximum ratings

Item	Symbol	Min.	Max.	Unit	Remarks
Power supply for logic	$V_{DD} - V_{SS}$	Refer to individual specification		V	
Power supply for LCD drive	$V_{DD} - V_C$	Refer to individual specification		V	
Input voltage	V <sub>I</sub>	Refer to individual specification		V	
Static electricity		—	100	V	See note

Note Electro-static discharge resistance is tested by charging a condenser with a capacity of 200pF and discharging it by contact with an interface connector pin.

### Environmental conditions

Item	Operating		Non-operating		Remarks
	Min.	Max.	Min.	Max.	
Ambient temperature	Refer to individual specifications				
Humidity	Note				No dew
Vibration	—	4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G)	—	19.6 m/s <sup>2</sup> (2G)	
Shock	—	29.4 m/s <sup>2</sup> (3G)	—	190 m/s <sup>2</sup> (50G)	XYZ 3 directions
Corrosion gas	No corrosion gas				

Note Humidity conditions are as follows.

Number of dots	Under 128 × 240		128 × 240 or over	
	Ambient temperature (T <sub>a</sub> )	25% RH max.		85% RH max.
T <sub>a</sub> ≤ 40°C	Below maximum absolute humidity of 40°C 95% RH		Below maximum absolute humidity of 40°C 85% RH	
T <sub>a</sub> > 40°C (Below maximum temperature)	Below maximum absolute humidity of 40°C 95% RH		Below maximum absolute humidity of 40°C 85% RH	

## RELIABILITY CONDITIONS

LCD MODULE (Consumer Type)			Evaluation
Item	Conditions		
High Temperature Operation	Operating 96 ~ 100 Hrs at 50 ± 2°C surrounding temp.		No change is seen in appearance nor function.
Low Temperature Operation	Operating 96 ~ 100 Hrs at 0 ± 2°C surrounding temp.		
High Temperature Storage	Storage 96 ~ 100 Hrs at 60 ± 2°C surrounding temp. then storage 4 Hrs at normal condition (Power Off)		
Low Temperature Storage	Storage 96 ~ 100 Hrs at -20 ± 2°C surrounding temp. then storage 4 Hrs at normal condition (Power Off) No dew to be found.		
Damp Proof	Storage 96 ~ 100 Hrs at 40 ± 2°C and 90 ~ 95% RH surrounding condition. then storage 4 Hrs at normal condition (Power Off) No dew to be found.		

NOTE The above condition is only representative, and may differ in case of customized specifications.

## OPTICAL DATA

T<sub>a</sub> = 25°C

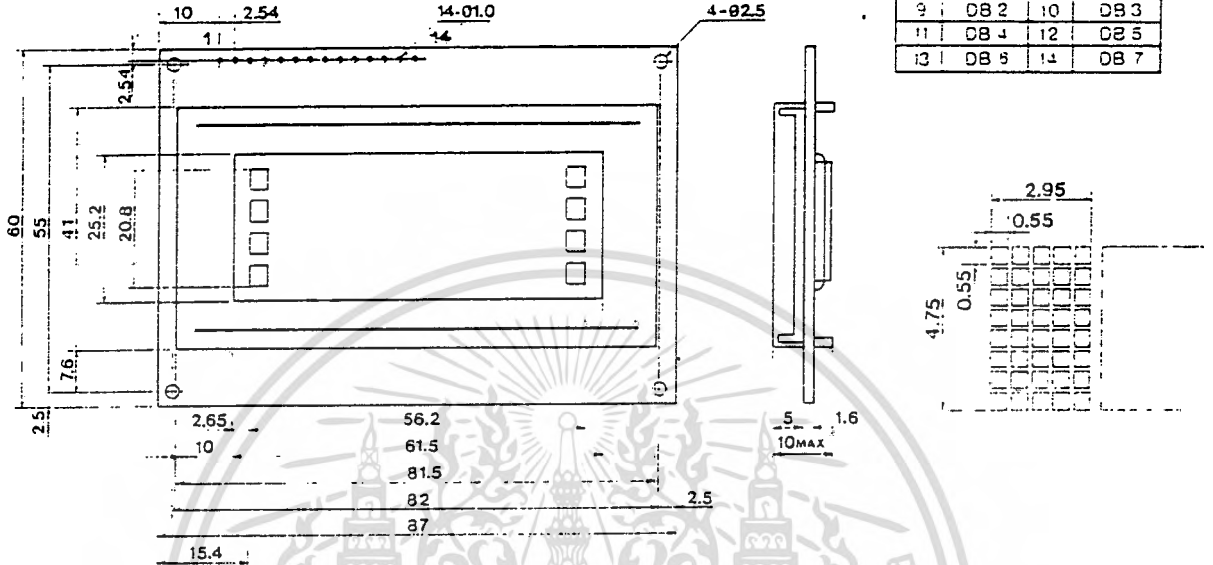
Item	Symbol	Condition	Min.	Typ.	Max.	Unit	Notes to see
Viewing angle	α	40°	—	20	—	deg	—
Contrast ratio	K	α = 35°	—	2	—	—	—
		α = 0°	—	150	250	—	—
Response time (rise)	τ <sub>r</sub>	α = 25°	—	350	400	ms	—
		α = 0°	—	150	250	ms	—
Response time (fall)	τ <sub>f</sub>	α = 25°	—	350	400	ms	—
		α = 0°	—	50	250	ms	—



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

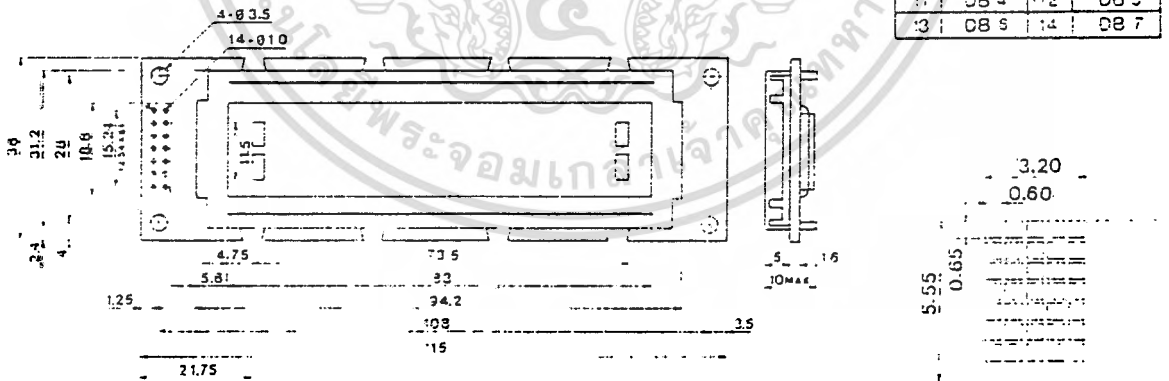
DV-1604

No.	Signal	No.	Signal
1	SS	2	VD
3	VO	4	RS
5	R/W	6	E
7	DB 0	8	DB 1
9	DB 2	10	DB 3
11	DB 4	12	DB 5
13	DB 6	14	DB 7



DV-2002

No.	Signal	No.	Signal
1	SS	2	VD
3	VO	4	RS
5	R/W	6	E
7	DB 0	8	DB 1
9	DB 2	10	DB 3
11	DB 4	12	DB 5
13	DB 6	14	DB 7



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



# ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT8870C-1 Integrated DTMF Receiver

## Features

- Complete DTMF Receiver
- Low Power Consumption
- Internal Gain Setting Amplifier
- Adjustable Guard Time
- Central Office Quality
- Power-down Mode
- Inhibit Mode

## Applications

- Receiver System for British Telecom (BT) or CEPT Spec (MT8870C-1)
- Paging Systems
- Repeater Systems/Mobile Radio
- Credit Card Systems
- Remote Control
- Personal Computers
- Telephone Answering Machine

## Description

The MT8870C/MT8870C-1 is a complete DTMF receiver integrating both the bandsplit filter and digital decoder functions, fabricated in Mitel's double poly ISO<sup>2</sup>-CMOS technology. The filter section uses switched capacitor techniques for

9161-002-094-NA

ISSUE 1

November 1987

### Pin Connections

IN +	1		18	VDD
IN -	2		17	SUGT
GS	3		16	ES <sub>t</sub>
V <sub>Ref</sub>	4		15	ST <sub>D</sub>
INH	5		14	Q <sub>4</sub>
PW <sub>DN</sub>	6		13	Q <sub>3</sub>
OSC1	7		12	Q <sub>2</sub>
OSC2	8		11	Q <sub>1</sub>
VSS	9		10	TOE

### Ordering Information

MT8870CE/MT8870CE-1 Plastic DIP  
 MT8870CC/MT8870CC-1 Cerdip  
 MT8870CS/MT8870CS-1 SOIC  
 -40 °C to +85 °C

high and low group filters; the decoder uses digital counting techniques to detect and decode all 16 DTMF tone-pairs into a 4-bit code. External component count is minimized by on chip provision of a differential input amplifier, clock oscillator and latched three-state bus interface.

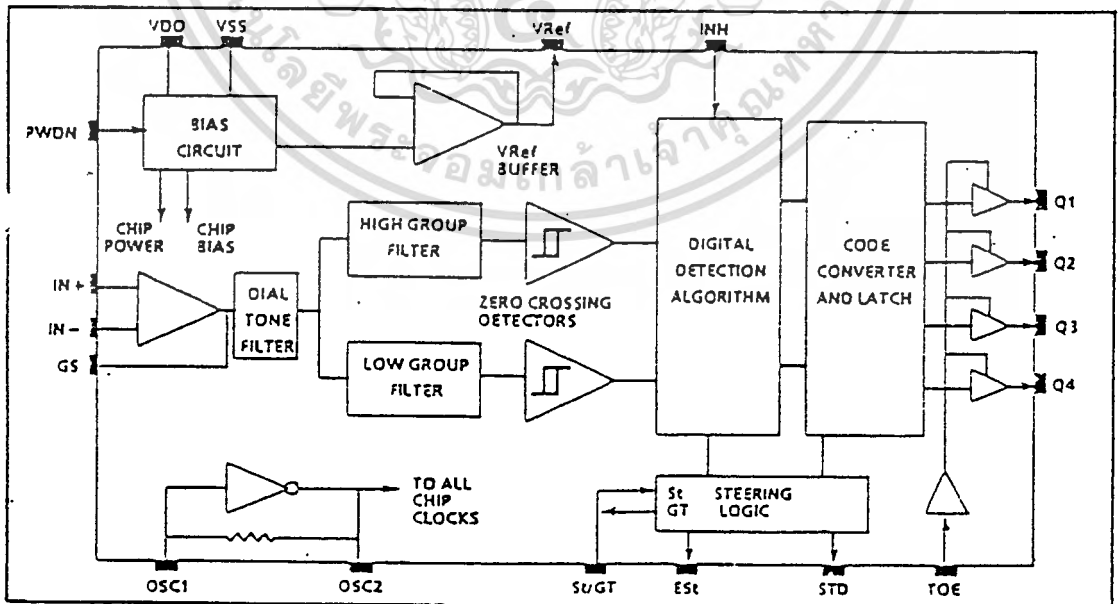


Figure 1 - Functional Block Diagram

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

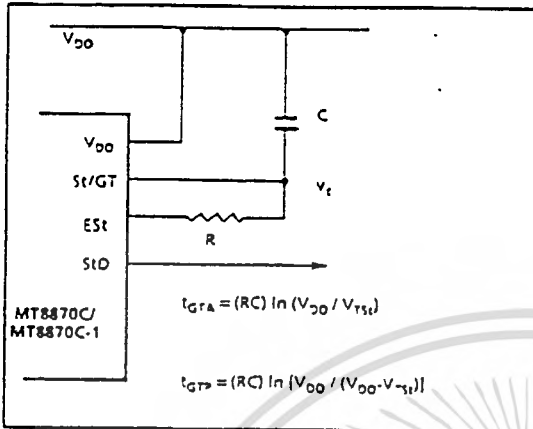


Figure 5- Basic Steering Circuit

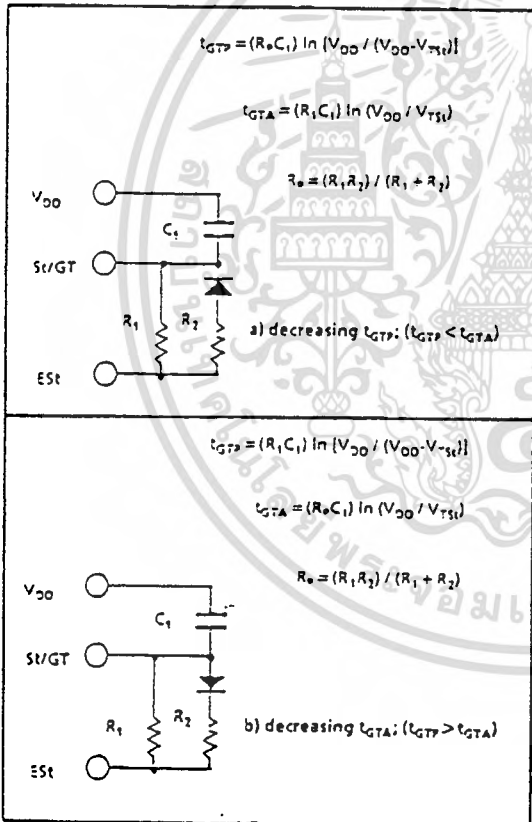
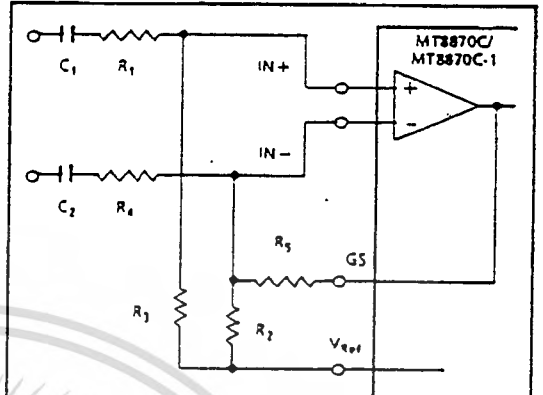


Figure 6- Guard Time Adjustment Crystal Oscillator

The internal clock circuit is completed with the addition of an external 3.579545 MHz crystal and is normally connected as shown in Figure 2 (Single Ended Input Configuration). However, it is possible to configure several MT8870C/MT8870C-1 devices



DIFFERENTIAL INPUT AMPLIFIER

C<sub>1</sub> = C<sub>2</sub> = 10 nF  
 R<sub>1</sub> = R<sub>4</sub> = R<sub>5</sub> = 100 kΩ All resistors are ± 1 % tolerance.  
 R<sub>2</sub> = 60 kΩ, R<sub>3</sub> = 37.5 kΩ All capacitors are ± 5 % tolerance.

$$R_3 = \frac{R_2 R_4}{R_2 - R_4}$$

$$\text{VOLTAGE GAIN (A}_v \text{ diff)} = \frac{R_4}{R_1}$$

INPUT IMPEDANCE

$$(Z_{INDIFF}) = 2 \sqrt{R_1^2 + \left(\frac{1}{\omega C}\right)^2}$$

Figure 7- Differential Input Configuration employing only a single oscillator crystal. The oscillator output of the first device in the chain is coupled through a 30 pF capacitor to the oscillator input (OSC1) of the next device. Subsequent devices are connected in a similar fashion. Refer to Figure 8 for details. The problems associated with unbalanced loading are not a concern with the arrangement shown, i.e; precision balancing capacitors are not required.

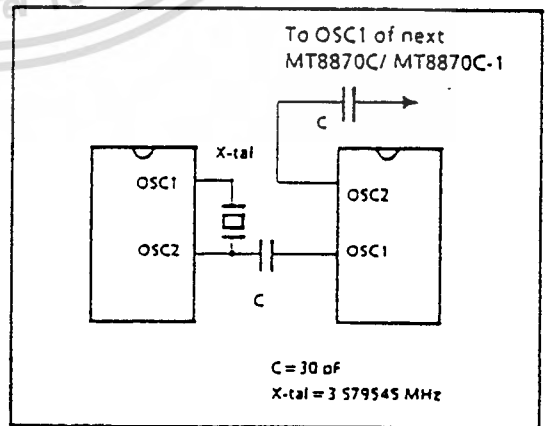


Figure 8- Oscillator Connection

ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT8870C-1

AC Electrical Characteristics -  $V_{DD} = 5.0V \pm 5\%$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $-40^\circ C \leq T_o \leq +85^\circ C$ , using Test Circuit shown in Figure 2.

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>†</sup>	Max	Units	Conditions	
1	T I M I N G	Tone present detect time	$t_{DP}$	5	11	14	ms	Note 12
2		Tone absent detect time	$t_{DA}$	0.5	4	9.5	ms	Note 12
3		Tone duration accept	$t_{DEC}$			40	ms	User adjustable
4		Tone duration reject	$t_{REJ}$	20			ms	User adjustable
5		Interdigit pause accept	$t_{IP}$			40	ms	User adjustable
6		Interdigit pause reject	$t_{IOP}$	20			ms	User adjustable
7	O U T P U T S	Propagation delay (St to Q)	$t_{PQ}$		8	11	$\mu s$	TOE = $V_{DD}$
8		Propagation delay (St to StD)	$t_{PStD}$		12	16	$\mu s$	TOE = $V_{DD}$
9		Output data set up (Q to StD)	$t_{OSStD}$		3.4		$\mu s$	TOE = $V_{DD}$
10		Propagation delay (TOE to Q ENABLE)	$t_{PTE}$		50		ns	load of 10 k $\Omega$ , 50 pF
11		Propagation delay (TOE to Q DISABLE)	$t_{PTD}$		300		ns	load of 10 k $\Omega$ , 50 pF
12	C L O C K	Crystal / clock frequency	$f_C$	3.5759	3.5795	3.5831	MHz	
13		Clock input rise time	$t_{HLCL}$			110	ns	Ext. clock
14		Clock input fall time	$t_{HLCL}$			110	ns	Ext. clock
15		Clock input duty cycle	DC <sub>CL</sub>	40	50	60	%	Ext. clock
16		Capacitive load (OSC2)	$C_{LO}$			30	pF	

<sup>†</sup> Typical figures are at 25°C and are for design aid only; not guaranteed and not subject to production testing.

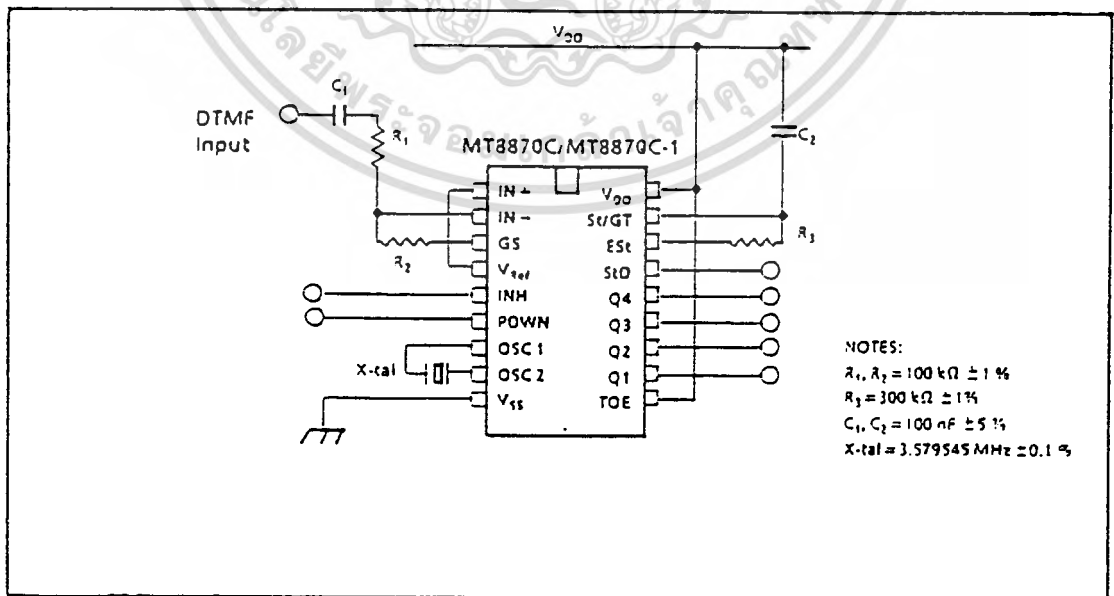
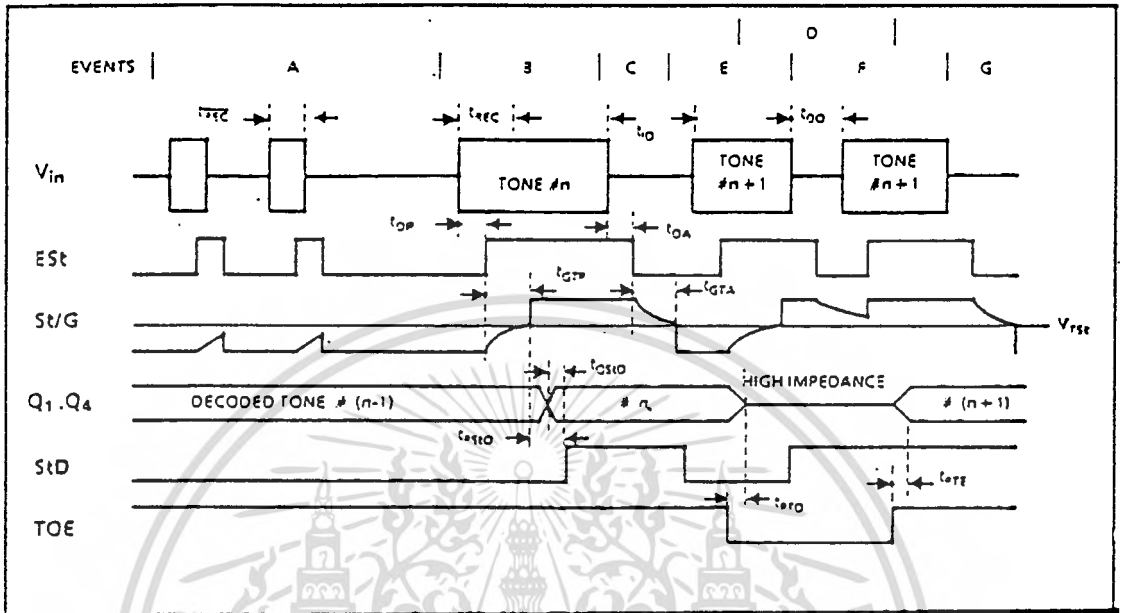


Figure 2 - Single-Ended Input Configuration

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



**EXPLANATION OF EVENTS**

- A) TONE BURSTS DETECTED, TONE DURATION INVALID, OUTPUTS NOT UPDATED.
- B) TONE #n DETECTED, TONE DURATION VALID, TONE DECODED AND LATCHED IN OUTPUTS.
- C) END OF TONE #n DETECTED, TONE ABSENT DURATION VALID, OUTPUTS REMAIN LATCHED UNTIL NEXT VALID TONE.
- D) OUTPUTS SWITCHED TO HIGH IMPEDANCE STATE.
- E) TONE #n+1 DETECTED, TONE DURATION VALID, TONE DECODED AND LATCHED IN OUTPUTS (CURRENTLY HIGH IMPEDANCE).
- F) ACCEPTABLE DROPOUT OF TONE #n+1, TONE ABSENT DURATION INVALID, OUTPUTS REMAIN LATCHED.
- G) END OF TONE #n+1 DETECTED, TONE ABSENT DURATION VALID, OUTPUTS REMAIN LATCHED UNTIL NEXT VALID TONE.

**EXPLANATION OF SYMBOLS**

- V<sub>n</sub> DTMF COMPOSITE INPUT SIGNAL.
- Est EARLY STEERING OUTPUT. INDICATES DETECTION OF VALID TONE FREQUENCIES.
- St/GT STEERING INPUT/GUARD TIME OUTPUT. DRIVES EXTERNAL RC TIMING CIRCUIT.
- Q<sub>1</sub>-Q<sub>4</sub> 4-BIT DECODED TONE OUTPUT.
- StD DELAYED STEERING OUTPUT. INDICATES THAT VALID FREQUENCIES HAVE BEEN PRESENT/ABSENT FOR THE REQUIRED GUARD TIME THUS CONSTITUTING A VALID SIGNAL.
- TOE TONE OUTPUT ENABLE (INPUT). A LOW LEVEL SHIFTS Q<sub>1</sub>-Q<sub>4</sub> TO ITS HIGH IMPEDANCE STATE.
- t<sub>rec</sub> MAXIMUM DTMF SIGNAL DURATION NOT DETECTED AS VALID.
- t<sub>rec</sub> MINIMUM DTMF SIGNAL DURATION REQUIRED FOR VALID RECOGNITION.
- t<sub>g</sub> MINIMUM TIME BETWEEN VALID DTMF SIGNALS.
- t<sub>do</sub> MAXIMUM ALLOWABLE DROP OUT DURING VALID DTMF SIGNAL.
- t<sub>dp</sub> TIME TO DETECT THE PRESENCE OF VALID DTMF SIGNALS.
- t<sub>da</sub> TIME TO DETECT THE ABSENCE OF VALID DTMF SIGNALS.
- t<sub>gtp</sub> GUARD TIME, TONE PRESENT.
- t<sub>gta</sub> GUARD TIME, TONE ABSENT.

Figure 3- Timing Diagram

## MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

### Functional Description

The MT8870C/MT8870C-1 monolithic DTMF receiver offers small size, low power consumption and high performance. Its architecture consists of a bandsplit filter section, which separates the high and low group tones, followed by a digital counting section which verifies the frequency and duration of the received tones before passing the corresponding code to the output bus.

#### Filter Section

Separation of the low-group and high group tones is achieved by applying the DTMF signal to the inputs of two sixth-order switched capacitor bandpass filters, the bandwidths of which correspond to the low- and high group frequencies. The filter section also incorporates notches at 350 and 440 Hz for exceptional dial tone rejection (see Figure 4). Each filter output is followed by a single order switched capacitor filter section which smooths the signals prior to limiting. Limiting is performed by high-gain comparators which are provided with hysteresis to prevent detection of unwanted low-level signals. The outputs of the comparators provide full rail logic swings at the frequencies of the incoming DTMF signals.

#### Decoder Section

Following the filter section is a decoder employing digital counting techniques to determine the frequencies of the incoming tones and to verify that they correspond to standard DTMF frequencies. A complex averaging algorithm protects against tone

simulation by extraneous signals such as voice while providing tolerance to small frequency deviations and variations. This averaging algorithm has been developed to ensure an optimum combination of immunity to talk-off and tolerance to the presence of interfering frequencies (third tones) and noise. When the detector recognizes the presence of two valid tones (this is referred to as the "signal condition" in some industry specifications) the "Early Steering" (EST) output will go to an active state. Any subsequent loss of signal condition will cause EST to assume an inactive state (see "Steering Circuit").

#### Steering Circuit

Before registration of a decoded tone pair, the receiver checks for a valid signal duration (referred to as character recognition condition). This check is performed by an external RC time constant driven by EST. A logic high on EST causes  $v_c$  (see Figure 5) to rise as the capacitor discharges. Provided signal condition is maintained (EST remains high) for the validation period ( $t_{GTP}$ ),  $v_c$  reaches the threshold ( $V_{TS}$ ) of the steering logic to register the tone pair, latching its corresponding 4-bit code (see Table 1) into the output latch. At this point the GT output is activated and drives  $v_c$  to  $V_{DD}$ . GT continues to drive high as long as EST remains high. Finally, after a short delay to allow the output latch to settle, the delayed steering output flag (StD) goes high, signalling that a received tone pair has been registered. The contents of the output latch are made available on the 4-bit output bus by raising the three state control input (TOE) to a logic high. The steering circuit works in reverse to validate

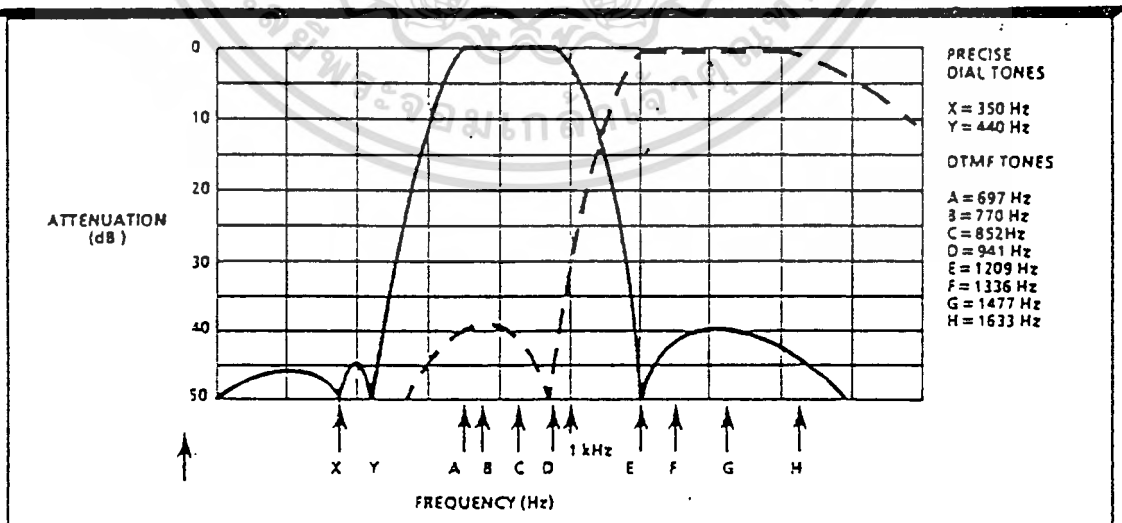


Figure 4- Filter Response

MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

## Pin Description

Pin #	Name	Description
1	IN+	Non-Inverting Op-Amp (Input).
2	IN-	Inverting Op-Amp (Input).
3	GS	Gain Select. Gives access to output of front end differential amplifier for connection of feedback resistor.
4	V <sub>Ref</sub>	Reference Voltage (Output), Nominally V <sub>DD</sub> /2 is used to bias inputs at mid-rail (see Fig.2).
5	INH	Inhibit (Input). Logic high inhibits the detection of tones representing characters A, B, C and D. This pin input is internally pulled down.
6	PWDN	Power Down (Input). Active high. Powers down the device and inhibits the oscillator. This pin input is internally pulled down.
7	OSC1	Clock (Input).
8	OSC2	Clock (Output). A 3.579545 MHz crystal connected between pins OSC1 and OSC2 completes the internal oscillator circuit.
9	V <sub>SS</sub>	Negative Power Supply (Input).
10	TOE	Three State Output Enable (Input). Logic high enables the outputs Q1-Q4. This pin is pulled up internally.
11-14	Q1-Q4	Three State Data (Output). When enabled by TOE, provide the code corresponding to the last valid tone-pair received (see Table 1). When TOE is logic low, the data outputs are high impedance.
15	StD	Delayed Steering (Output). Presents a logic high when a received tone-pair has been registered and the output latch updated; returns to logic low when the voltage on St/GT falls below V <sub>TS</sub> .
16	ESt	Early Steering (Output). Presents a logic high once the digital algorithm has detected a valid tone pair (signal condition). Any momentary loss of signal condition will cause ESt to return to a logic low.
17	St/GT	Steering Input/Guard time (Output) Bidirectional. A voltage greater than V <sub>TS</sub> detected at St causes the device to register the detected tone pair and update the output latch. A voltage less than V <sub>TS</sub> frees the device to accept a new tone pair. The GT output acts to reset the external steering time-constant; its state is a function of ESt and the voltage on St.
18	V <sub>DD</sub>	Positive power supply (Input).

ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT8870C-1

Digit	TOE	INH	EST	Q <sub>4</sub>	Q <sub>3</sub>	Q <sub>2</sub>	Q <sub>1</sub>
ANY	L	X	-	Z	Z	Z	Z
1	H	L	H	0	0	0	1
2	H	L	H	0	0	1	0
3	H	L	H	0	0	1	1
4	H	L	H	0	1	0	0
5	H	L	H	0	1	0	1
6	H	L	H	0	1	1	0
7	H	L	H	0	1	1	1
8	H	L	H	1	0	0	0
9	H	L	H	1	0	0	1
0	H	L	H	1	0	1	0
*	H	L	H	1	0	1	1
#	H	L	H	1	1	0	0
A	H	L	H	1	1	0	1
B	H	L	H	1	1	1	0
C	H	L	H	1	1	1	1
D	H	L	H	0	0	0	0
1	H	H	H	0	0	0	1
2	H	H	H	0	0	1	0
3	H	H	H	0	0	1	1
4	H	H	H	0	1	0	0
5	H	H	H	0	1	0	1
6	H	H	H	0	1	1	0
7	H	H	H	0	1	1	1
8	H	H	H	1	0	0	0
9	H	H	H	1	0	0	1
0	H	H	H	1	0	1	0
*	H	H	H	1	0	1	1
#	H	H	H	1	1	0	0
A	H	H	L	undetected, the output code will remain the same as the previous detected code			
B	H	H	L				
C	H	H	L				
D	H	H	L				

L = LOGIC LOW, H = LOGIC HIGH, Z = HIGH IMPEDANCE

Table 1 - Functional Decode Table

The interdigit pause between signals. Thus, as well as rejecting signals too short to be considered valid, the receiver will tolerate signal interruptions (dropout) too short to be considered a valid pause. This facility, together with the capability of selecting the steering time constants externally, allows the designer to tailor performance to meet a wide variety of system requirements.

#### Guard Time Adjustment

In many situations not requiring selection of tone duration and interdigital pause, the simple steering

circuit shown in Figure 5 is applicable. Component values are chosen according to the formula:

$$t_{REC} = t_{OP} + t_{GTP}$$

$$t_{ID} = t_{DA} + t_{GTA}$$

The value of  $t_{OP}$  is a device parameter (see Figure 3) and  $t_{REC}$  is the minimum signal duration to be recognized by the receiver. A value for C of 0.1  $\mu$ F is recommended for most applications, leaving R to be selected by the designer.

Different steering arrangements may be used to select independently the guard times for tone present ( $t_{GTP}$ ) and tone absent ( $t_{GTA}$ ). This may be necessary to meet system specifications which place both accept and reject limits on both tone duration and interdigital pause. Guard time adjustment also allows the designer to tailor system parameters such as talk off and noise immunity. Increasing  $t_{REC}$  improves talk-off performance since it reduces the probability that tones simulated by speech will maintain signal condition long enough to be registered. Alternatively, a relatively short  $t_{REC}$  with a long  $t_{ID}$  would be appropriate for extremely noisy environments where fast acquisition time and immunity to tone drop-outs are required. Design information for guard time adjustment is shown in Figure 6.

#### Power-down and Inhibit Mode

A logic high applied to pin 6 (PWDN) will power down the device to minimize the power consumption in a standby mode. It stops the oscillator and the functions of the filters.

Inhibit mode is enabled by a logic high input to the pin 5 (INH). It inhibits the detection of tones representing characters A, B, C and D. The output code will remain the same as the previous detected code (see Table 1).

#### Differential Input Configuration

The input arrangement of the MT8870C/MT8870C-1 provides a differential-input operational amplifier as well as a bias source ( $V_{REF}$ ) which is used to bias the inputs at mid-rail. Provision is made for connection of a feedback resistor to the op-amp output (GS) for adjustment of gain. In a single-ended configuration, the input pins are connected as shown in Figure 2 with the op-amp connected for unity gain and  $V_{REF}$  biasing the input at  $\frac{1}{2}V_{DD}$ . Figure 7 shows the differential configuration, which permits the adjustment of gain with the feedback resistor  $R_5$ .

## MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

### Absolute Maximum Ratings<sup>1</sup>

	Parameter	Symbol	Min	Max	Units
1	DC Power Supply Voltage	$V_{DD}$		6	V
2	Voltage on any pin	$V_I$	$V_{SS}-0.3$	$V_{DD}+0.3$	V
3	Current at any pin (other than supply)	$I_I$		10	mA
4	Storage temperature	$T_{STG}$	-65	+150	°C
5	Package power dissipation	$P_D$		1000	mW

<sup>1</sup> Exceeding these values may cause permanent damage. Functional operation under these conditions is not implied. Derate above 75 °C at 16 mW / °C. All leads soldered to board.

### Recommended Operating Conditions - Voltages are with respect to ground ( $V_{SS}$ ) unless otherwise stated.

	Parameter	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	Max	Units	Test Conditions
1	DC Power Supply Voltage	$V_{DD}$	4.75	5.0	5.25	V	
2	Operating Temperature	$T_O$	-40		+85	°C	
3	Crystal/Clock Frequency	$f_c$		3.579545		MHz	
4	Crystal/Clock Freq. Tolerance	$\Delta f_c$		$\pm 0.1$		%	

<sup>1</sup> Typical figures are at 25°C and are for design aid only: not guaranteed and not subject to production testing.

### DC Electrical Characteristics - $V_{DD} = 5.0V \pm 5\%$ , $V_{SS} = 0V$ , $-40^\circ C \leq T_O \leq +85^\circ C$ , unless otherwise stated

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	Max	Units	Test Conditions	
1	S U P P L Y	Standby supply current	$I_{DD0}$		100	$\mu A$	PWDN = $V_{DD}$	
2		Operating supply current	$I_{DD}$	3.0	9.0	mA		
3		Power consumption	$P_D$		15	50	mW	$f_c = 3.579545$ MHz
4	I N P U T	High level input	$V_{IH}$	3.5		V	$V_{DD} = 5.0V$	
5		Low level input voltage	$V_{IL}$			1.5	V	$V_{DD} = 5.0V$
6		Input leakage current	$I_{IH}/I_{IL}$		0.1		$\mu A$	$V_{IN} = V_{SS}$ or $V_{DD}$
7		Pull up (source) current	$I_{SO}$		7.5	20	$\mu A$	TOE (pin 10) = 0, $V_{DD} = 5.0V$
8		Pull down (sink) current	$I_{SI}$		15	45	$\mu A$	INH = 5.0V, PWDN = 5.0V, $V_{DD} = 5.0V$
9		Input impedance (IN +, IN -)	$R_{IN}$		10		M $\Omega$	@ 1 kHz
10		Steering threshold voltage	$V_{Tst}$	2.2		2.5	V	$V_{DD} = 5.0V$
11	O U T P U T S	Low level output voltage	$V_{OL}$		$V_{SS} + 0.03$	V	No load	
12		High level output voltage	$V_{OH}$	$V_{DD} - 0.03$			V	No load
13		Output low (sink) current	$I_{OL}$	1.0	2.5		mA	$V_{OUT} = 0.4$ V
14		Output high (source) current	$I_{OH}$	0.4	0.8		mA	$V_{OUT} = 4.6$ V
15		$V_{Ref}$ output voltage	$V_{Ref}$	2.4		2.7	V	No load, $V_{DD} = 5.0V$
16		$V_{Ref}$ output resistance	$R_{OR}$		10		k $\Omega$	

<sup>1</sup> Typical figures are at 25°C and are for design aid only: not guaranteed and not subject to production testing.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT8870C-1

Operating Characteristics -  $V_{DD} = 5.0V \pm 5\%$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $-40^\circ C \leq T_o \leq +85^\circ C$ , unless otherwise stated.  
Gain Setting Amplifier

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	Max	Units	Test Conditions
1	Input leakage current	$I_{IN}$			100	nA	$V_{SS} \leq V_{IN} \leq V_{DD}$
2	Input resistance	$R_{IN}$	10			M $\Omega$	
3	Input offset voltage	$V_{OS}$			25	mV	
4	Power supply rejection	PSRR	50			dB	1 kHz
5	Common mode rejection	CMRR	40			dB	$-3.0V \leq V_{IN} \leq 3.0V$
6	DC open loop voltage gain	$A_{VOL}$	32			dB	
7	Unity gain bandwidth	$f_C$	0.30			MHz	
8	Output voltage swing	$V_O$	4.0			$V_{DD}$	Load $\geq 100 k\Omega$ to $V_{SS}$
9	Maximum capacitive load (GS)	$C_L$			100	$\mu F$	
10	Maximum resistive load (GS)	$R_L$			50	k $\Omega$	
11	Common mode range	$V_{CM}$	2.5			$V_{DD}$	No Load

MT8870C AC Electrical Characteristics<sup>1</sup>  $V_{DD} = 5.0V \pm 5\%$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $-40^\circ C \leq T_o \leq +85^\circ C$ , using Test Circuit shown in Figure 2.

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	Max	Units	Notes <sup>*</sup>
1	Valid input signal levels (each tone of composite signal)				-29	dBm	1,2,3,5,6,9
					-27.5	mV <sub>RMS</sub>	1,2,3,5,6,9
					-1	dBm	1,2,3,5,6,9
					369	mV <sub>RMS</sub>	1,2,3,5,6,9
2	Negative twist accept				5	dB	2,3,6,9
3	Positive twist accept				6	dB	2,3,6,9
4	Frequency deviation accept		$\pm 1.5\% \pm 2 \text{ Hz}$				2,3,5,9
5	Frequency deviation reject		$\pm 3.5\%$				2,3,5,9
6	Third tone tolerance				-16	dB	2,3,4,5,9,10
7	Noise tolerance				-12	dB	2,3,4,5,7,9,10
8	Dial tone tolerance				+22	dB	2,3,4,5,3,9,11

<sup>1</sup>Typical figures are at 25 °C and are for design aid only: not guaranteed and not subject to production testing.

## \* NOTES

1. dBm = decibels above or below a reference power of 1 mW into a 600 ohm load.
2. Digit sequence consists of all DTMF tones.
3. Tone duration = 40 ms, tone pause = 40 ms.
4. Signal condition consists of nominal DTMF frequencies.
5. Both tones in composite signal have an equal amplitude.
6. Tone pair is deviated by  $\pm 1.5\% \pm 2 \text{ Hz}$ .
7. Bandwidth limited (3 kHz) Gaussian noise.
8. The precise dial tone frequencies are (350 Hz and 440 Hz)  $\pm 2\%$ .
9. For an error rate of better than 1 in 10,000.
10. Referenced to lowest level frequency component in DTMF signal.
11. Referenced to the minimum valid accept level.
12. For guard time calculation purposes.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

MT8870C-1 AC Electrical Characteristics<sup>1</sup> -  $V_{DD} = 5.0V \pm 5\%$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $-40^{\circ}C \leq T_0 \leq +85^{\circ}C$ , using Test Circuit shown in Figure 2.

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	Max	Units	Notes <sup>*</sup>
1	Valid input signal levels (each tone of composite signal)		-31		+1	dBm	$V_{DD} = 5.0V$ 1, 2, 3, 5, 6, 9
			21.8		369	mV <sub>RMS</sub>	
2	Input Signal Level Reject		-37			dBm	$V_{DD} = 5.0V$ 1, 2, 3, 5, 6, 9
			10.9			mV <sub>RMS</sub>	
3	Negative twist accept				6	dB	2, 3, 6, 9
4	Positive twist accept				6	dB	2, 3, 6, 9
5	Frequency deviation accept		$\pm 1.5\% \pm 2\text{ Hz}$				2, 3, 5, 9
6	Frequency deviation reject		$\pm 3.5\%$				2, 3, 5, 9
7	Third tone tolerance		-18.5			dB	2, 3, 4, 5, 9, 13 <sup>1</sup>
8	Noise tolerance			-12		dB	2, 3, 4, 5, 7, 9, 10
9	Dial tone tolerance			+22		dB	2, 3, 4, 5, 8, 9, 11

<sup>1</sup>Typical figures are at 25 °C and are for design aid only: not guaranteed and not subject to production testing.

### \* NOTES

1. dBm = decibels above or below a reference power of 1 mW into a 600 ohm load.
2. Digit sequence consists of all DTMF tones.
3. Tone duration = 40 ms, tone pause = 40 ms.
4. Signal condition consists of nominal DTMF frequencies.
5. Both tones in composite signal have an equal amplitude.
6. Tone pair is deviated by  $\pm 1.5\% \pm 2\text{ Hz}$ .
7. Bandwidth limited (3 kHz) Gaussian noise.
8. The precise dial tone frequencies are (350 Hz and 440 Hz)  $\pm 2\%$ .
9. For an error rate of better than 1 in 10,000.
10. Referenced to lowest level frequency component in DTMF signal.
11. Referenced to the minimum valid accept level.
12. For guard time calculation purposes.
13. Referenced to Fig. 10 input DTMF tone level at -25dBm (-28dBm at GS Pin) interference frequency range between 480-3400Hz.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT3870C-1

APPLICATION

RECEIVER SYSTEM FOR BRITISH TELECOM SPEC POR 1151

The circuit shown in Fig. 10 illustrates the use of MT8870C-1 device in a typical receiver system. BT Spec defines the input signal to be (EAN -34 dBm) at the non-operate level. This condition can be attained by choosing a suitable values of R<sub>1</sub> and R<sub>2</sub> to provide 3 dB attenuation, such that -34 dBm input signal will correspond to -37 dBm at the gain setting pin GS of MT8870C-1. As shown in the diagram, the component values of R<sub>1</sub> and C<sub>2</sub> are the guard time requirements when the total component tolerance is 6%. For better performance, it is recommended to use the non-symmetric guard time circuit in Fig. 9.

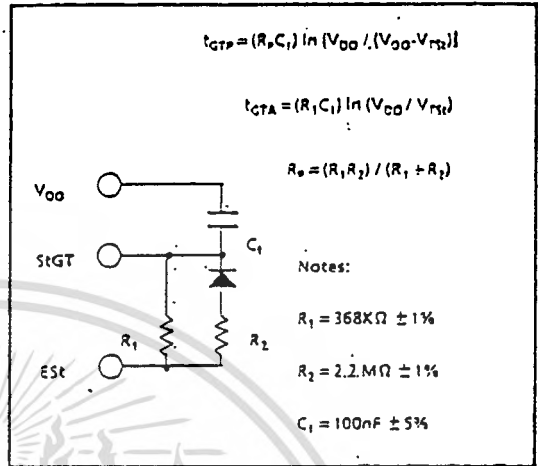


Figure 9 - Non-Symmetric Guard Time Circuit

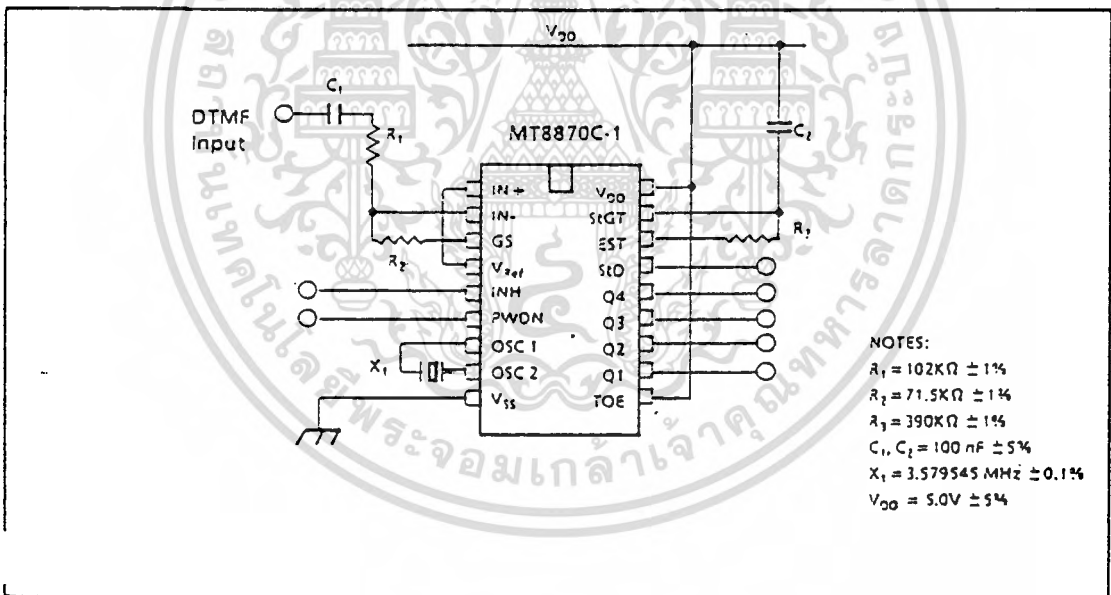


Figure 10 · Single-Ended Input Configuration for BT or CEPT Spec



## DS8629 120 MHz Divide-by-100 Prescaler

### General Description

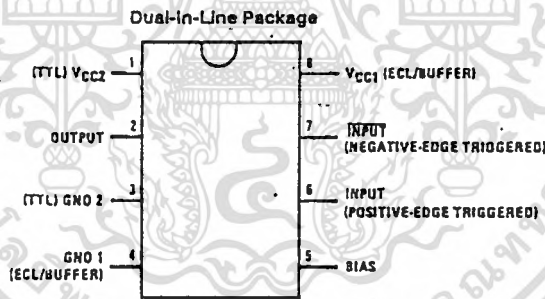
The DS8629 is a fixed ratio counter combining ECL and Low Power Schottky technology on a single monolithic substrate. This provides high frequency capability and TTL compatibility. A single 5.2V ± 10% supply is needed.

The device can be operated in a single-ended or differential input mode, with the signal source typically capacitively coupled to the input. An input amplifier is included to allow use of extremely small amplitude, high frequency signals. The output of the device is a square wave of frequency  $f_{OUT} = f_{IN}/100$  for the DS8629. The output is standard Low Power Schottky.

### Features

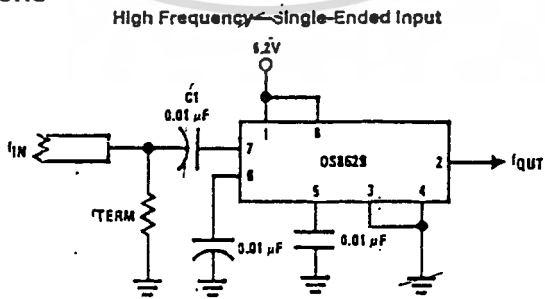
- High Frequency, dc—120 MHz—small input amplitude
- Sine wave input 30 MHz <  $f_{IN}$  < 120 MHz
- TTL compatible output
- May be used with TTL input
- Single supply operation 5.2V ± 10%
- Single ended or differential input modes
- Positive or negative-edge triggered
- Count down sequence avoids broadcast FM IF harmonics

### Logic and Connection Diagrams



Order Number DS8629N  
See NS Package Number N08E

### Typical Applications



\*TERM is the termination impedance

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



## LM78XX Series Voltage Regulators

### General Description

The LM78XX series of three terminal regulators is available with several fixed output voltages making them useful in a wide range of applications. One of these is local on card regulation, eliminating the distribution problems associated with single point regulation. The voltages available allow these regulators to be used in logic systems, instrumentation, HiFi, and other solid state electronic equipment. Although designed primarily as fixed voltage regulators these devices can be used with external components to obtain adjustable voltages and currents.

The LM78XX series is available in an aluminum TO-3 package which will allow over 1.0A load current if adequate heat sinking is provided. Current limiting is included to limit the peak output current to a safe value. Safe area protection for the output transistor is provided to limit internal power dissipation. If internal power dissipation becomes too high for the heat sinking provided, the thermal shutdown circuit takes over preventing the IC from overheating.

Considerable effort was expended to make the LM78XX series of regulators easy to use and minimize the number

of external components. It is not necessary to bypass the output, although this does improve transient response. Input bypassing is needed only if the regulator is located far from the filter capacitor of the power supply.

For output voltage other than 5V, 12V and 15V the LM117 series provides an output voltage range from 1.2V to 57V.

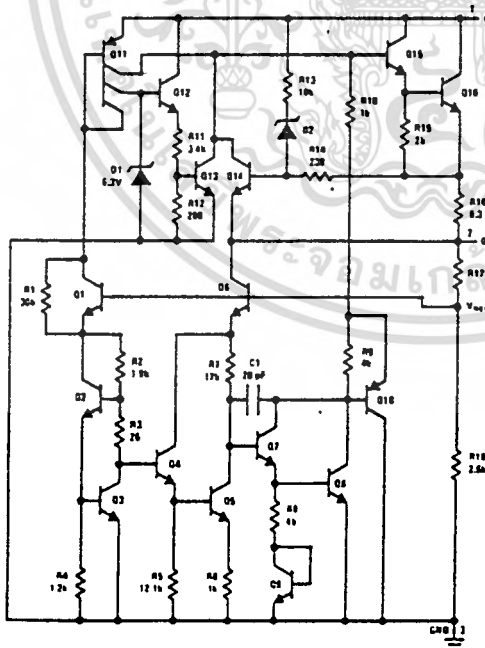
### Features

- Output current in excess of 1A
- Internal thermal overload protection
- No external components required
- Output transistor safe area protection
- Internal short circuit current limit
- Available in the aluminum TO-3 package

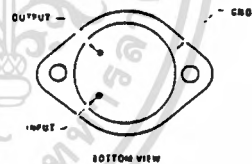
### Voltage Range

LM7805C	5V
LM7812C	12V
LM7815C	15V

### Schematic and Connection Diagrams

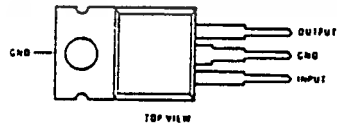


Metal Can Package  
TO-3 (K)  
Aluminum



Order Numbers  
LM7805CK  
LM7812CK  
LM7815CK  
See Package KC02A

Plastic Package  
TO-220 (T)



Order Numbers:  
LM7805CT  
LM7812CT  
LM7815CT  
See Package T03B

### Absolute Maximum Ratings

Input Voltage ( $V_O = 5V, 12V$ and $15V$ )	35V
Internal Power Dissipation (Note 1)	Internally Limited
Operating Temperature Range ( $T_A$ )	$0^\circ\text{C}$ to $+70^\circ\text{C}$
Maximum Junction Temperature	
(K Package)	$150^\circ\text{C}$
(T Package)	$125^\circ\text{C}$
Storage Temperature Range	$-65^\circ\text{C}$ to $+150^\circ\text{C}$
Lead Temperature (Soldering, 10 seconds)	
TO-3 Package K	$300^\circ\text{C}$
TO-220 Package T	$230^\circ\text{C}$

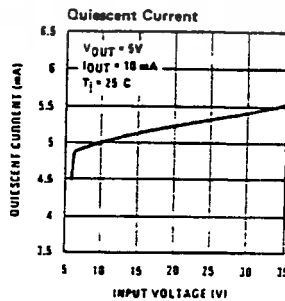
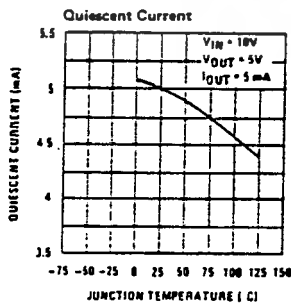
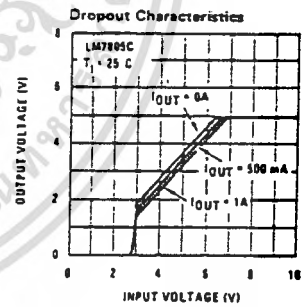
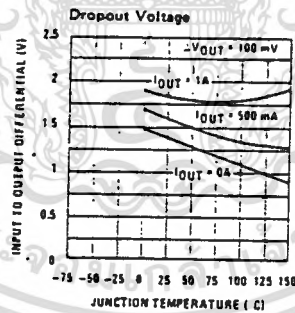
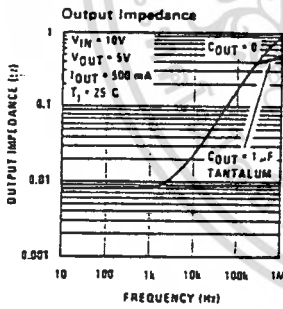
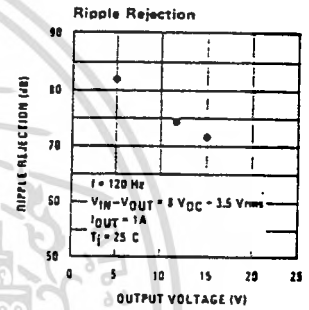
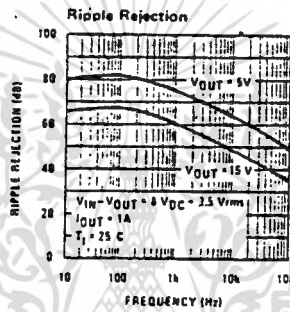
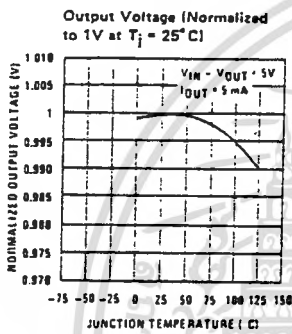
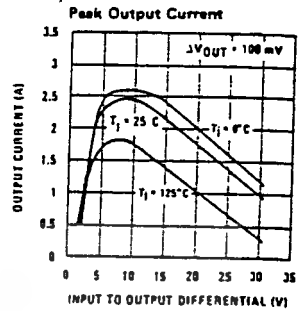
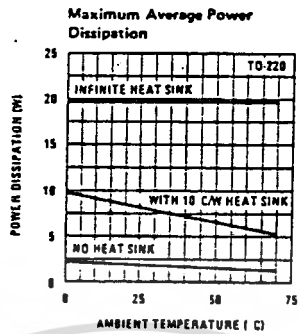
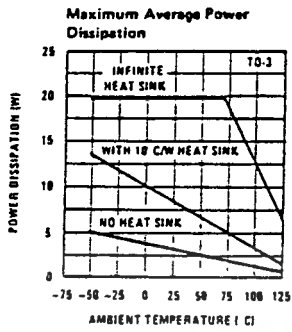
### Electrical Characteristics LM78XX (Note 2) $0^\circ\text{C} < T_j < 125^\circ\text{C}$ unless otherwise noted.

OUTPUT VOLTAGE		5V			12V			15V			UNITS	
INPUT VOLTAGE (unless otherwise noted)		10V			19V			23V				
PARAMETER	CONDITIONS	MIN	TYP	MAX	MIN	TYP	MAX	MIN	TYP	MAX		
$V_O$ Output Voltage	$T_j = 25^\circ\text{C}, 5\text{ mA} < I_O < 1\text{ A}$	4.8	5	5.2	11.5	12	12.5	14.4	15	15.5	V	
	$P_D < 15\text{ W}, 5\text{ mA} < I_O < 1\text{ A}$	4.75		5.25	11.4		12.6	14.25		15.75	V	
	$V_{\text{MIN}} < V_{\text{IN}} < V_{\text{MAX}}$	(7 < $V_{\text{IN}} < 20$ )				(14.5 < $V_{\text{IN}} < 27$ )				(17.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )	V	
$\Delta V_O$ Line Regulation	$I_O = 500\text{ mA}$	$T_j = 25^\circ\text{C}$	3	50	4	120	4	150			mV	
		$\Delta V_{\text{IN}}$	(7 < $V_{\text{IN}} < 25$ )			(14.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )			(17.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )		V	
	$I_O < 1\text{ A}$	$0^\circ\text{C} < T_j < +125^\circ\text{C}$		50		120		150			mV	
		$\Delta V_{\text{IN}}$	(8 < $V_{\text{IN}} < 20$ )			(15 < $V_{\text{IN}} < 27$ )			(18.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )		V	
$\Delta V_O$ Load Regulation	$T_j = 25^\circ\text{C}$	$5\text{ mA} < I_O < 1.5\text{ A}$		10	50		12	120		12	150	mV
		$250\text{ mA} < I_O < 750\text{ mA}$			25			60			75	mV
	$5\text{ mA} < I_O < 1\text{ A}, 0^\circ\text{C} < T_j < +125^\circ\text{C}$			50			120			150	mV	
$I_O$ Quiescent Current	$I_O < 1\text{ A}$	$T_j = 25^\circ\text{C}$		8		8		8		8	mA	
		$0^\circ\text{C} < T_j < +125^\circ\text{C}$			8.5			8.5			8.5	mA
$\Delta I_O$ Quiescent Current Change	$5\text{ mA} < I_O < 1\text{ A}$	$T_j = 25^\circ\text{C}, I_O < 1\text{ A}$		0.5		0.5		0.5		0.5	mA	
		$V_{\text{MIN}} < V_{\text{IN}} < V_{\text{MAX}}$	(7.5 < $V_{\text{IN}} < 20$ )			1.0		1.0		1.0	mA	
	$I_O < 500\text{ mA}, 0^\circ\text{C} < T_j < +125^\circ\text{C}$	$V_{\text{MIN}} < V_{\text{IN}} < V_{\text{MAX}}$	(7 < $V_{\text{IN}} < 25$ )			(14.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )			(17.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )		1.0	mA
		$V_{\text{MIN}} < V_{\text{IN}} < V_{\text{MAX}}$	(7 < $V_{\text{IN}} < 25$ )			(14.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )			(17.5 < $V_{\text{IN}} < 30$ )		1.0	mA
$V_N$ Output Noise Voltage	$T_A = 25^\circ\text{C}, 10\text{ Hz} < f < 100\text{ kHz}$		40		75		90			$\mu\text{V}$		
$\frac{\Delta V_{\text{IN}}}{\Delta V_{\text{OUT}}}$ Ripple Rejection	$f = 120\text{ Hz}$	$I_O < 1\text{ A}, T_j = 25^\circ\text{C}$ or $I_O < 500\text{ mA}$	62	80	55	72	54	70			dB	
		$0^\circ\text{C} < T_j < +125^\circ\text{C}$	62		55		54				dB	
$R_O$ Dropout Voltage Output Resistance Short-Circuit Current Peak Output Current Average TC of $V_{\text{OUT}}$	$T_j = 25^\circ\text{C}, I_{\text{OUT}} = 1\text{ A}$ $f = 1\text{ kHz}$ $T_j = 25^\circ\text{C}$ $T_j = 25^\circ\text{C}$ $0^\circ\text{C} < T_j < +125^\circ\text{C}, I_O = 5\text{ mA}$	$V_{\text{MIN}} < V_{\text{IN}} < V_{\text{MAX}}$	(8 < $V_{\text{IN}} < 18$ )		(15 < $V_{\text{IN}} < 25$ )		(18.5 < $V_{\text{IN}} < 28.5$ )				V	
		Dropout Voltage		2.0		2.0		2.0			V	
		Output Resistance		8		18		19			m $\Omega$	
		Short-Circuit Current		2.1		1.5		1.2			A	
		Peak Output Current		2.4		2.4		2.4			A	
Average TC of $V_{\text{OUT}}$		0.6		1.5		1.8				mV/ $^\circ\text{C}$		
$V_{\text{IN}}$ Input Voltage Required to Maintain Line Regulation	$T_j = 25^\circ\text{C}, I_O < -1\text{ A}$	7.3			14.6			17.7			V	

NOTE 1: Thermal resistance of the TO-3 package (K, KC) is typically  $4^\circ\text{C}/\text{W}$  junction to case and  $35^\circ\text{C}/\text{W}$  case to ambient. Thermal resistance of the TO-220 package (T) is typically  $4^\circ\text{C}/\text{W}$  junction to case and  $50^\circ\text{C}/\text{W}$  case to ambient.

NOTE 2: All characteristics are measured with capacitor across the input of  $0.22\ \mu\text{F}$ , and a capacitor across the output of  $0.1\ \mu\text{F}$ . All characteristics except noise voltage and ripple rejection ratio are measured using pulse techniques ( $t_w < 10\text{ ms}$ , duty cycle  $< 5\%$ ). Output voltage changes due to changes in internal temperature must be taken into account separately.

Typical Performance Characteristics





8255A/8255A-5

### ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Ambient Temperature Under Bias . . . . . 0°C to 70°C  
 Storage Temperature . . . . . -65°C to +150°C  
 Voltage on Any Pin  
   With Respect to Ground . . . . . -0.5V to +7V  
 Power Dissipation . . . . . 1 Watt

*\*NOTICE: Stresses above those listed under "Absolute Maximum Ratings" may cause permanent damage to the device. This is a stress rating only and functional operation of the device at these or any other conditions above those indicated in the operational sections of this specification is not implied. Exposure to absolute maximum rating conditions for extended periods may affect device reliability.*

### D.C. CHARACTERISTICS (T<sub>A</sub> = 0°C to 70°C, V<sub>CC</sub> = +5V ± 10%, GND = 0V)

Symbol	Parameter	Min.	Max.	Unit	Test Conditions
V <sub>IL</sub>	Input Low Voltage	-0.5	0.8	V	
V <sub>IH</sub>	Input High Voltage	2.0	V <sub>CC</sub>	V	
V <sub>OL</sub> (DB)	Output Low Voltage (Data Bus)		0.45	V	I <sub>OL</sub> = 2.5mA
V <sub>OL</sub> (PER)	Output Low Voltage (Peripheral Port)		0.45	V	I <sub>OL</sub> = 1.7mA
V <sub>OH</sub> (DB)	Output High Voltage (Data Bus)	2.4		V	I <sub>OH</sub> = -400μA
V <sub>OH</sub> (PER)	Output High Voltage (Peripheral Port)	2.4		V	I <sub>OH</sub> = -200μA
I <sub>DAR</sub> (1)	Darlington Drive Current	-1.0	-4.0	mA	R <sub>EXT</sub> = 750Ω; V <sub>EXT</sub> = 1.5V
I <sub>CC</sub>	Power Supply Current		120	mA	
I <sub>IL</sub>	Input Load Current		±10	μA	V <sub>IN</sub> = V <sub>CC</sub> to 0V
I <sub>OFL</sub>	Output Float Leakage		±10	μA	V <sub>OUT</sub> = V <sub>CC</sub> to .45V

#### NOTE:

1. Available on any 8 pins from Port B and C.

### CAPACITANCE (T<sub>A</sub> = 25°C, V<sub>CC</sub> = GND = 0V)

Symbol	Parameter	Min.	Typ.	Max.	Unit	Test Conditions
C <sub>IN</sub>	Input Capacitance			10	pF	f <sub>c</sub> = 1MHz
C <sub>I/O</sub>	I/O Capacitance			20	pF	Unmeasured pins returned to GND

### A.C. CHARACTERISTICS (T<sub>A</sub> = 0°C to 70°C, V<sub>CC</sub> = +5V ± 10%, GND = 0V)

#### Bus Parameters

#### READ

Symbol	Parameter	8255A		8255A-5		Unit
		Min.	Max.	Min.	Max.	
t <sub>ASB</sub>	Address Stable Before READ	0		0		ns
t <sub>ASA</sub>	Address Stable After READ	0		0		ns
t <sub>RR</sub>	READ Pulse Width	300		300		ns
t <sub>RD</sub>	Data Valid From READ <sup>1</sup>		250		200	ns
t <sub>DF</sub>	Data Float After READ	10	150	10	100	ns
t <sub>RV</sub>	Time Between READs and/or WRITEs	850		850		ns

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



**(RESET)**

**Reset.** A "high" on this input clears the control register and all ports (A, B, C) are set to the input mode.

**Group A and Group B Controls**

The functional configuration of each port is programmed by the systems software. In essence, the CPU "outputs" a control word to the 8255A. The control word contains information such as "mode", "bit set", "bit reset", etc., that initializes the functional configuration of the 8255A.

Each of the Control blocks (Group A and Group B) accepts "commands" from the Read/Write Control Logic, receives "control words" from the internal data bus and issues the proper commands to its associated ports.

Control Group A - Port A and Port C upper (C7-C4)

Control Group B - Port B and Port C lower (C3-C0)

The Control Word Register can Only be written into. No Read operation of the Control Word Register is allowed.

**Ports A, B, and C**

The 8255A contains three 8-bit ports (A, B, and C). All can be configured in a wide variety of functional characteristics by the system software but each has its own special features or "personality" to further enhance the power and flexibility of the 8255A.

**Port A.** One 8-bit data output latch/buffer and one 8-bit data input latch.

**Port B.** One 8-bit data input/output latch/buffer and one 8-bit data input buffer.

**Port C.** One 8-bit data output latch/buffer and one 8-bit data input buffer (no latch for input). This port can be divided into two 4-bit ports under the mode control. Each 4-bit port contains a 4-bit latch and it can be used for the control signal outputs and status signal inputs in conjunction with ports A and B.

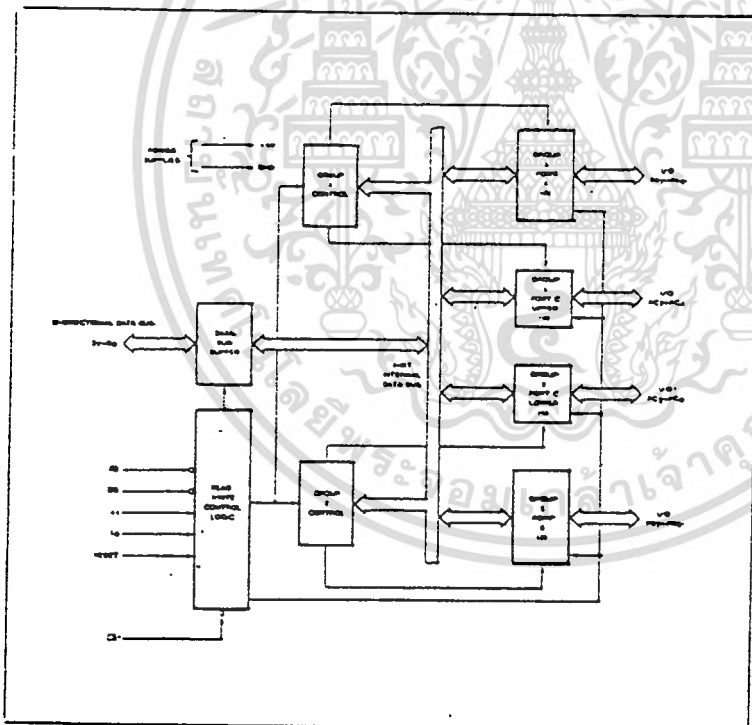


Figure 4. 8255A Block Diagram Showing Group A and Group B Control Functions

**PIN CONFIGURATION.**



**PIN NAMES**

D <sub>0</sub> -D <sub>7</sub>	DATA BUS (BI-DIRECTIONAL)
RESET	RESET INPUT
CS	CHIP SELECT
RD	READ INPUT
WR	WRITE INPUT
A <sub>0</sub> , A <sub>1</sub>	PORT ADDRESS
PA <sub>7</sub> -PA <sub>0</sub>	PORT A (8BIT)
PB <sub>7</sub> -PB <sub>0</sub>	PORT B (8BIT)
PC <sub>7</sub> -PC <sub>0</sub>	PORT C (8BIT)
V <sub>CC</sub>	+5 VOLTS
GND	0 VOLTS



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับ... ไม่อนุญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า...  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้