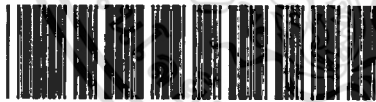


ปริญญานิพนธ์

ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

AUTOMATIC SPEECH FOR EXAMINATION RESULT REPORTING

นายพงศ์เดช ณรงค์ฤทธิ์
นายยุทธนา สรวลสรรค์
นายวารินทร์ ชุมสำโรง
นายสุริยา อุปถัมภ์



A021057

เลขหมู่.....
เลขทะเบียน..... 1289
วัน เดือน ปี..... -3 WEI.2538

021057

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรครุศาสตรบัณฑิต

สาขาวิชาอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์

ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2537

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาควิชาครุศาสตร์ศึกษาศาสตร์

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ใบรับรองปริญญาโท

ชื่อหัวข้อปริญญาโท ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

AUTOMATIC SPEECH FOR EXAMINATION RESULT REPORTING

ชื่อนักศึกษา

1. นายพงศ์เดช ฌรงศ์ฤทธิ

2. นายยุทธนา สรวลสรร์

3. นายวารินทร์ ชุมสำโรง

4. นายสุริยา อุปลัมภ์

อาจารย์ผู้ควบคุมปริญญาโท

1. อาจารย์กิติพงศ์ มะโน


2. อาจารย์วรวิทย์ สมหา

3. อาจารย์สันติ ดันตระกูล

คณะกรรมการสอบปริญญาโท	ลายมือ
อาจารย์กิติพงศ์ มะโน	
อาจารย์สันติ ดันตระกูล	
อาจารย์สมชาย หมั่นสายญาติ	
อาจารย์โกศล ทรายู	
อาจารย์ปิยะ ธรรมมาจติกรมย์	

วัน/เดือน/ปี ที่สอบ วันที่ 25 เดือนธันวาคม พ.ศ.2537 เวลา 18.00 น. ถึง 19.00 น.

สถานที่สอบ ห้อง ค.301 คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม


ลงนาม
(ผศ. ศิริวิภา วัฒนศิริวัฒน์ ณ อยุธยา)
คณบดีคณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญานิพนธ์

เรื่อง ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

AUTOMATIC SPEECH FOR EXAMINATION RESULT REPORTING

ผู้จัดทำ

- 1.นายพงศ์เดช ฌรงศ์ฤทธิ
- 2.นายยุทธนา สรวลสรรงค์
- 3.นายวารินทร์ ชุมสำโรง
- 4.นายสุริยา อุปลัมภ์

อาจารย์ที่ปรึกษา

ลงนาม

(อาจารย์กิติพงศ์ มะโน)

ลงนาม

(อาจารย์ขั้ววิทย์ สมหา)

ลงนาม

(อาจารย์สันติ คันตระกูล)

หัวหน้าภาควิชา

ลงนาม

(ผศ.ดร.ธีระพล เทพหัสดิน ณ อยุธยา)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริศยานิพนธ์

ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรทัศน์อัตโนมัติ

AUTOMATIC SPEECH FOR EXAMINATION RESULT REPORTING

จุดประสงค์

1. เพื่อศึกษาเรื่องการประยุกต์ใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ ในการควบคุมการบันทึกเสียงเป็นแฟ้มข้อมูล และการรายงานผลเป็นเสียงพูดออกทางโทรทัศน์
2. เพื่อออกแบบวงจรการบันทึกเสียงพูด โดยใช้ไอซี เอทีดี (A/D) และ ดีทีเอ (D/A) เป็นวงจรควบคุมการส่งเสียงพูดออกทางสายโทรทัศน์ และวงจรการรับข้อมูลจากสายโทรทัศน์มาประมวลผล
3. เพื่อสร้างอุปกรณ์และเขียนโปรแกรมของการบันทึกเสียง แล้วเก็บเป็นแฟ้มข้อมูลและสามารถส่งเสียงพูดที่บันทึกไว้ออกทางคู่สายโทรทัศน์ และสามารถที่จะรับข้อมูลจากคู่สายโทรทัศน์มาประมวลผลได้
4. เพื่อเขียนโปรแกรมเก็บข้อมูลผลการสอบของนักศึกษา ในการนำมาเป็นข้อมูลที่จะใช้ส่งผ่านวงจรเสียงออกทางคู่สายโทรทัศน์
5. เพื่อแสดงผลการทำงานของวงจร และโปรแกรมที่ใช้ควบคุมว่าจะทำการบันทึกเสียงลงในหน่วยความจำและสามารถแสดงผลตอบรับเป็นเสียงไปตามสายโทรทัศน์โดยอัตโนมัติ
6. เพื่อใช้ในสถานศึกษาสำหรับการรายงานผลการสอบประจำภาคเรียน โดยที่นักศึกษาโทรทัศน์เข้ามาสอบถามระบบอัตโนมัติ

ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. เข้าใจการทำงานรวมทั้งการออกแบบ การสร้างอุปกรณ์และรู้ถึงวิธีการประยุกต์ใช้งานของเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ร่วมกับโทรทัศน์ การรายงานผลการสอบโดยเป็นระบบที่มีเสียงพูดอัตโนมัติ
2. เป็นประโยชน์ต่อสถานศึกษาที่จะใช้การรายงานผลการสอบแต่ละภาคเรียนโดยไม่ต้องยุ่งยากในการมาติดต่อของนักศึกษา อำนวยความสะดวกแก่เจ้าหน้าที่
3. อำนวยความสะดวกแก่นักศึกษา โดยไม่ต้องเสียเวลาในการเดินทางมายังสถานศึกษา อีกทั้งยังรวดเร็วในการรู้ผลการสอบอีกด้วย

ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

นาย พงศ์เดช ฝรั่งค์ฤทธิ์
นาย ชุภชานา สรวลสวรรค์
นาย วารินทร์ ชุ่มสำโรง
นาย สุริษา อุปัทม์ภัก

อาจารย์ที่ปรึกษา
อาจารย์กิติพงศ์ มะโน
อาจารย์อรววิทย์ สมหา
อาจารย์สันติ ดันตระกูล
ปีการศึกษา 2537

บทคัดย่อ

ปฏิญานิพนธ์นี้ เป็นการนำเอาระบบคอมพิวเตอร์มาประยุกต์ใช้กับระบบโทรศัพท์สำหรับแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์ในสถาบันการศึกษาต่างๆ ซึ่งข้อมูลถูกออกแบบมาใช้งานกับเครื่องโทรศัพท์ชนิดคูปมโดยระบบจะทำการยกหูและวางหูเองอัตโนมัติ สามารถโต้ตอบกับผู้เรียกพร้อมทั้งทบทวนรหัสของผู้เรียกได้ด้วย ระบบแจ้งผลการสอบนี้สามารถใช้ในการเก็บรหัสประจำตัวและข้อมูลของนักศึกษา พร้อมทั้งเก็บเสียงเป็นแฟ้มข้อมูลในฮาร์ดดิสค์ ซึ่งจะควบคุมการทำงานของระบบด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ขนาด 16 บิตขึ้นไป ระบบประกอบด้วยแผ่นวงจรหรืออุปกรณ์ที่ต่อใช้งานกับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ และในส่วนของโปรแกรมควบคุมใช้ภาษาซีในการเขียนโปรแกรม เพื่อง่ายต่อการออกแบบและการพัฒนาระบบให้มีความรวดเร็วและมีประสิทธิภาพสูงต่อไป

AUTOMATIC SPEECH FOR EXAMINATION RESULT REPORTING

MR. PONGDECH NARONGRIT
MR. YUTTHNA SROULSRUNKA
MR. WARIN CHUMSAMRONG
MR. SURIYA UPATHUM

ADVISOR

MR. KITIPONG MANO
MR. WORAVIT SOMHA
MR. SUNTI TUNTRAKOOL

1994

ABSTRACT

THE PRESENTATION OF THIS PROJECT IS AN APPLICATION OF MICROPROCESSOR FOR REPORT THE EXAMINATION RESULT IN THE UNIVERSITY. IT CALLED THROUGH TELEPHONE USED IN THIS SYSTEM BY USED THE PUSHED BUTTON TYPE ONLY. THE SYSTEM IS AN AUTOMATIC OPERATION AND CAN PROVIDE SPEECH RESPONSE BACK TO INCOMING CALL. THE SYSTEM STORED A STUDENT DATA IN THE FILES AND CORESPONDING SOUND IN FILES OF HARDISK. THE SOFTWARE PROGRAM CAN USED WITH ANY 16BITS PERSONAL COMPUTER UPWARES. THIS SYSTEM COMPOSE OF 1 BOX AND SOFTWARE PROGRAM USED THE LANGUAGE THAT EADY TO DESIGN AND DEVELOPE FOR HIGHER SPEED AND MORE EFFICIENCY FOR FUTURE USE.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กติกกรมประกาศ

ปริญญาโทฉบับนี้ สำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดีจากการสนับสนุนให้คำแนะนำและการช่วยเหลือจากท่าน อาจารย์ กิตติพงศ์ มะโน อาจารย์ วรวิทย์ สมหา อาจารย์ สันติ ตันตระกูล ที่เป็นที่ปรึกษา และอาจารย์ทุกท่านในภาควิชาครุศาสตร์ศึกษาศาสตร์ คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม ที่คอยให้คำปรึกษาในการทำปริญญาโท คุณครุณี ช่างทอง คุณอภิชาติ วัฒนกุล คุณธีรวิทย์ มามุข คุณสุวิทย์ เสวรินทร์ ที่เป็นผู้สร้างโครงงานต้นแบบนี้ เพื่อน ๆ ทุกคนที่คอยให้คำปรึกษา และให้คำแนะนำทั้งในด้านความรู้และเป็นกำลังใจตลอดมา ทำยนี้ขอกราบระลึกถึงพระคุณบิดา มารดา และคณาจารย์ ที่ให้การสนับสนุนในทุกด้านแก่คณะผู้จัดทำปริญญาโทมาโดยตลอด



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เรื่อง	หน้า
บทที่ 1 บทนำ	1
บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการ	2
*2.1 ส่วนของโทรศัพท์	2
2.2 ส่วนของไมโครคอมพิวเตอร์	14
2.3 ทฤษฎีและส่วนบันทึกเสียง	29
บทที่ 3 การออกแบบ	43
3.1 ส่วนควบคุมการติดต่อทางโทรศัพท์	44
* 3.2 วงจรถอดรหัส DTMF	47
3.3 ส่วนของการบันทึกเสียง	48
3.4 ส่วนการควบคุม	54
3.5 สัญญาณต่างๆบนสล็อตของ IBM/PC	61
3.6 บัสของแหล่งจ่ายไฟระบบ	62
3.7 การจัดสัญญาณบนสล็อตของ IBM/PC	62
3.8 การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์ต่างๆ	62
3.9 ส่วนของการเขียนโปรแกรม	65
บทที่ 4 การทดลองและผลการทดลอง	69
4.1 อุปกรณ์ที่ต้องใช้งาน	69
4.2 การเตรียมเพิ่มข้อมูลสำหรับเก็บรหัสนักศึกษา	69
4.3 การเตรียมเพิ่มข้อมูลเสียง	72
4.4 ขั้นตอนการทำงาน	75
4.5 ผลการทดลอง	76
บทที่ 5 บทวิจารณ์และสรุป	78
5.1. สรุปผลของโครงการ	78
5.2. ปัญหาในการดำเนินงาน	78
5.3. ข้อเสนอแนะในการพัฒนา	78
ภาคผนวก ก โปรแกรมการทำงานของระบบ	80
ภาคผนวก ข รายละเอียดในส่วนอุปกรณ์	212
บรรณานุกรม	

สารบัญตาราง

ตาราง	หน้า
ตารางที่ 2.1 การจัดแอดเดรสที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกบน IBM PC	25
ตารางที่ 2.2 แสดงค่ากระแสเอาต์พุตของ Binary-Weighted Resistance D/A Converter	31
ตารางที่ 2.3 แสดง Resolution	35
ตารางที่ 3.1 ตำแหน่งแอดเดรสต่างๆและการนำ 8255 ไปใช้งาน	58
ตารางที่ 3.2 ตำแหน่งของพอร์ต	59
ตารางที่ 3.3 ตัวอย่างการตั้งคอนโทรลเวิร์ดในโหมด 0	61



สารบัญรูปภาพ

	รูปภาพ	หน้า
รูปที่ 2.1	สัญลักษณ์ของเครื่องส่งและเครื่องรับ	3
รูปที่ 2.2	เครื่องส่งแบบคาร์บอน	3
รูปที่ 2.3	ส่วนประกอบของกระแสไฟสลับและไฟตรง	4
รูปที่ 2.4	การแยกส่วนประกอบของกระแสไฟสลับและไฟตรง	5
รูปที่ 2.5	เครื่องรับ	5
รูปที่ 2.6	กระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์	6
รูปที่ 2.7	หน้าปัดของเครื่องโทรศัพท์แบบกดปุ่มและความถี่ที่ใช้	8
รูปที่ 2.8	สัญญาณโทรศัพท์แบบต่างๆ	9
รูปที่ 2.9	โครงสร้างภายในของ MT8870	11
รูปที่ 2.10	การต่อวงจรภาคอินพุต	12
รูปที่ 2.11	วงจรถอดรหัส DTMF	13
รูปที่ 2.12	แผนภูมิเวลาของ MT8870	14
รูปที่ 2.13	บล็อกไดอะแกรมของเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์	15
รูปที่ 2.14	รายละเอียดของส่วนตัวเครื่อง	16
รูปที่ 2.15	การทำงานในหน่วยความจำแบบแคช	19
รูปที่ 2.16	การใช้สายเคเบิลเชื่อมต่อเครื่องมือภายนอกเข้ากับคอมพิวเตอร์	21
รูปที่ 2.17	การนำข้อมูลเข้าและส่งข้อมูลออก	21
รูปที่ 2.18	การนำข้อมูลในการเปิดประตูหรือหน้าต่างเข้าสู่คอมพิวเตอร์	22
รูปที่ 2.19	การส่งเสียงเตือนแก่ลำโพงจากเครื่องคอมพิวเตอร์	22
รูปที่ 2.20	การใช้ตัวแปลงสัญญาณเปลี่ยนโมเมนตัมการเปิดประตูเป็นสัญญาณทางไฟฟ้าเข้าสู่คอมพิวเตอร์	23
รูปที่ 2.21	สายข้อมูล 8 บิตของ IBM PC	24
รูปที่ 2.22	ระบบเลขฐานสองที่ใช้สื่อสารใน IBM PC	24
รูปที่ 2.23	ระบบ อินพุต/เอาต์พุต สล็อต IBM PC	25
รูปที่ 2.24	ขาสัญญาณต่างๆในสล็อตอินพุต/เอาต์พุต บน IBM PC	26
รูปที่ 2.25	การ์ดที่ใช้เสียบใน อินพุต/เอาต์พุต สล็อต	26
รูปที่ 2.26	รายละเอียดของวงจร อินาเบิล	28
รูปที่ 2.27	รายละเอียดการต่อวงจรเอาต์พุตแลทซ์กับ LED	29

รูปภาพ	หน้า
รูปที่ 2.28 รายละเอียดของวงจรอินพุทบัฟเฟอร์	30
รูปที่ 2.29 รายละเอียดการต่อสวิทช์ 8 ทางกับวงจรอินพุทบัฟเฟอร์	31
รูปที่ 2.30 D/A Converter with Binary-Weighted Resistance	32
รูปที่ 2.31 Transistor Switch for D/A Converter	34
รูปที่ 2.32 แสดง Stair Case Output Current	35
รูปที่ 2.33 แสดงวงจร R-2R Ladder	37
รูปที่ 2.33 (ต่อ)แสดงวงจร R-2R Ladder	38
รูปที่ 2.34 แสดงถึง Ladder Impedance	39
รูปที่ 2.35 D/A Conversion with R-2R Ladder	40
รูปที่ 2.36 แสดง A/D Conversion with Counter	42
รูปที่ 2.37 แสดง A/D Conversion by Successive Approximation	44
รูปที่ 3.1 บล็อกไดอะแกรมการทำงานของระบบแจ้งผลสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ	45
รูปที่ 3.2 สภาวะแรงดันไฟฟ้าของสายโทรศัพท์	46
รูปที่ 3.3 วงจรตรวจสอบสัญญาณกริ่ง	48
รูปที่ 3.4 วงจรถอดรหัส DTMF	50
รูปที่ 3.5 วงจร DAC	52
รูปที่ 3.6 ฝั่งเวลาการทำงานของ 0804	53
รูปที่ 3.7 วงจร ADC	54
รูปที่ 3.8 วงจรบันทึกเสียง	55
รูปที่ 3.9 ขาของไอซีเบอร์ 8255	56
รูปที่ 3.10 บล็อกไดอะแกรมของ 8255	57
รูปที่ 3.11 คอนโทรลเวิร์ดของ 8255 แบบต่างๆ	58
รูปที่ 3.11 (ต่อ)คอนโทรลเวิร์ดของ 8255 แบบต่างๆ	59
รูปที่ 3.12 การตั้งคิปลสวิทช์พอร์ต 780H	62
รูปที่ 3.13 การต่อ 8255 เข้ากับอุปกรณ์แบบต่างๆ	65
รูปที่ 3.14 ไอซี 8255 I/O พอร์ต	66
รูปที่ 3.15 โพล์ซาร์ทเมนูหลัก	67
รูปที่ 3.16 โพล์ซาร์ทเมนูของชุดสัญญาณเสียง	67
รูปที่ 3.17 โพล์ซาร์ทแสดงชุดบันทึกข้อมูล	66
รูปที่ 3.18 โพล์ซาร์ทการทำงานของโปรแกรมการค้นหาข้อมูล	67

รูปภาพ	หน้า
รูปที่ 3.19 โฟล์วชาร์ตการทำงานของโปรแกรม OPERATING	68
รูปที่ 4.1 แสดงเมนูหลัก (MAIN MENU)	69
รูปที่ 4.2 แสดงแบบฟอร์ม DATA BASE FILE	70
รูปที่ 4.3 แสดงแบบฟอร์ม DATA BASE MENU	71
รูปที่ 4.4 แสดงแบบฟอร์ม SOUND MENU	73
รูปที่ 4.5 แสดงแบบฟอร์ม RECORD SOUND	74
รูปที่ 4.6 แสดงแบบฟอร์ม PLAY SOUND	75
รูปที่ 4.7 แสดงแบบฟอร์ม EDIT SOUND	76
รูปที่ 4.8 แสดงแบบฟอร์มชุด OPERATING	77



บทที่ 1

บทนำ

ในยุคของโลกาภิวัตน์ทุกสิ่งทุกอย่างเริ่มที่จะเปลี่ยนแปลงไป มีการพัฒนาแทบทุกด้านยกตัวอย่างเช่น การสื่อสาร การคมนาคม การก่อสร้าง ฯลฯ รวมทั้งระบบคอมพิวเตอร์ที่ต้องการความไวในการปฏิบัติงาน ประเทศไทยเราก็มีการพัฒนาสิ่งต่างๆเหล่านั้นไปพร้อมกับต่างประเทศด้วย สิ่งจำเป็นที่ถือเป็นปัจจัยพื้นฐานของการพัฒนา ก็คือ การพัฒนาทรัพยากรมนุษย์หรือบุคคลนั่นเอง ถ้าหากเรามีกำลังคนที่มีคุณภาพแล้วก็สามารถในการสร้างสรรค์สิ่งที่มีประโยชน์ และมีคุณค่าต่อสังคม และสิ่งที่จะช่วยพัฒนาทรัพยากรมนุษย์ของเรานั้นก็คือ การศึกษา

หากมองไปในระบบการศึกษาของบ้านเราในปัจจุบัน ความคล่องตัวในสถานศึกษาต่างๆ ยังคงมีน้อยอยู่ ระบบการรายงานผลข้อมูลต่างๆยังไม่สะดวกเท่าที่ควร สำหรับสิ่งที่เราสนใจในที่นี้คือการอำนวยความสะดวกทางการรายงานผลการสอบประจำเรียนแบบอัตโนมัติโดยที่นักศึกษาไม่ต้องเสียเวลาเดินทางมาสถานศึกษา สามารถทำได้เพียงแค่โทรศัพท์มายังภาควิชาหรือสถาบันที่ตนสอบ แล้วเราจะมีระบบที่ทำหน้าที่ตอบรับโดยอัตโนมัติซึ่งเราเรียกว่า ระบบแจ้งผลสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ (Automatic Speech For Examination Result Reporting)

สำหรับเครื่องมือที่อำนวยความสะดวกดังกล่าว จะทำงานโดยรับรหัสเลขหมายจากการกดรหัสของนักศึกษา เป็นรหัสประจำตัวเข้ามาตรวจสอบค้นหาผลการสอบที่ได้บันทึกผลไว้ก่อนหน้านี้นี้แล้ว แล้วแจ้งผลการสอบออกมาเป็นเกรดเฉลี่ย ถ้าในกรณีที่รหัสที่กดมาระบบค้นหาไม่พบระบบก็จะแจ้งให้นักศึกษาทราบจะเห็นได้ว่าสะดวกมากทีเดียว ถ้าหากสถาบันการศึกษาต่างๆ ได้นำไปใช้นักศึกษาที่อยู่ต่างจังหวัดไม่ต้องเดินทางเข้ามาก็สามารถที่จะรับรู้ผลการสอบได้ และเจ้าหน้าที่ก็จะได้รับความสะดวกเพียงแค่ป้อนข้อมูลและบันทึกผลการเรียนของนักศึกษาครั้งเดียวก็สามารถใช้ได้ทันที และถ้าต้องการใช้ในครั้งต่อไปก็ทำได้โดยการป้อนข้อมูลเก็บในแฟ้มข้อมูลใหม่ก็จะใช้งานได้

บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการ

ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ จะประกอบด้วย 2 ส่วนใหญ่ๆที่สำคัญ คือส่วนที่เกี่ยวกับโทรศัพท์ และส่วนไมโครคอมพิวเตอร์

สำหรับการศึกษาจะแยกศึกษาตามส่วนต่างๆที่ได้กล่าวมา และรวมทั้งการเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกกับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ และระบบการบันทึกเสียงพูดทั้งนี้เนื่องมาจากเราจะเชื่อมต่อโทรศัพท์เข้ากับเครื่องคอมพิวเตอร์เมื่อผู้เรียกหมายเลขหมายเข้ามา ส่วนของระบบจะส่งสัญญาณเป็นเสียงพูดให้ผู้เรียกกดรหัสประจำตัวแล้วระบบจะค้นหาผลแล้วแจ้งไปยังผู้รับเป็นเสียงพูด ซึ่งจะกระทำโดยระบบทั้งสิ้น ซึ่งทฤษฎีก็จะแยกกล่าวเป็นส่วนๆ ดังนี้

2.1. ส่วนของโทรศัพท์

สามารถจะแบ่งได้เป็น 2 ส่วน คือ

2.1.1. ส่วนประกอบและหลักการทำงานของโทรศัพท์

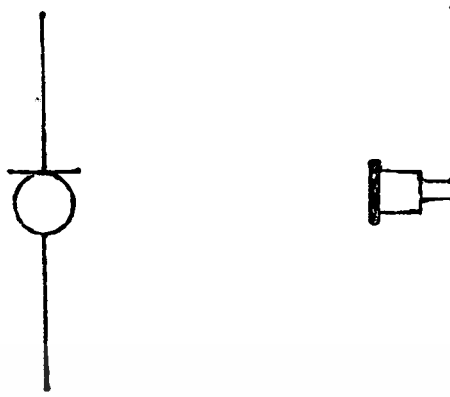
เครื่องโทรศัพท์จะประกอบด้วยส่วนสำคัญๆ ทั้งหมดดังนี้

1. เครื่องส่ง (Transmitter)
2. เครื่องรับ (Receiver)
3. กระดิ่ง (Ringin)
4. สวิตช์
5. หน้าปัดสำหรับกดหรือหมุน (Dial)

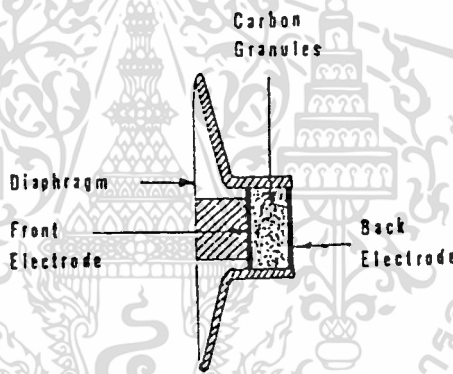
เครื่องส่งและเครื่องรับ

เครื่องส่งและเครื่องรับจะนำมารวมกันเรียกว่า ปากพูดหนึ่ง (Handset) โดยใช้เป็นอุปกรณ์แปลงพลังงานโดยที่เครื่องส่งทำหน้าที่เปลี่ยนพลังงานเสียงเป็นพลังงานไฟฟ้าและเครื่องรับทำหน้าที่เปลี่ยนพลังงานไฟฟ้าเป็นพลังงานเสียง สัญลักษณ์ของเครื่องส่ง และเครื่องรับ แสดงดังรูปที่ 2.1

สำหรับเครื่องส่งที่ใช้กันโดยทั่วไปเป็นแบบผงถ่าน เนื่องจากแบบนี้มีประสิทธิภาพและความไวสูง เมื่อเราทำการพูดติดต่อกันก็จะสามารถรับฟังเสียงพูดได้ชัดเจนแม้ว่าตัวส่งจะอยู่ห่างจากปากเรากี่ตาม ซึ่งมีส่วนประกอบคือส่วนเล็กของคาร์บอน เรียกว่า ผงถ่าน, แผ่นอิเล็กทรอนิกส์แบบคาร์บอน 2 แผ่น และแผ่นไดอะแฟรม



รูปที่ 2.1 สัญลักษณ์ของเครื่องส่งและเครื่องรับ

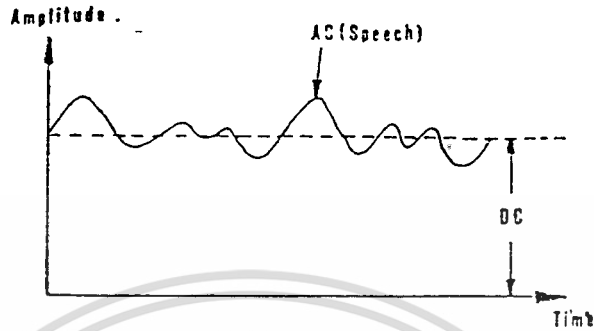


รูปที่ 2.2 เครื่องส่งแบบคาร์บอน

หลักการทำงานคือ เมื่อมีคลื่นเสียงมากกระทบที่แผ่นไดอะแฟรมซึ่งทำให้แผ่นไดอะแฟรมสั่น พลังงานเสียงจะเปลี่ยนเป็นพลังงานกล เมื่อแผ่นไดอะแฟรมถูกกดทำให้แผ่นอิเล็กโทรดเคลื่อนที่เข้าผงถ่านจะถูกอัดแน่นมาก การอัดตัวของผงถ่านทำให้ความต้านทานระหว่างแผ่นอิเล็กโทรดทั้งสองมีค่าลดลงในทางตรงกันข้ามถ้าแผ่นไดอะแฟรมเคลื่อนที่ออกจะทำให้อิเล็กโทรดแผ่นหน้าเคลื่อนที่ออกความต้านทานของเครื่องส่งเพิ่มขึ้น เมื่อเราเอาแบตเตอรี่ต่อเข้าระหว่างแผ่นอิเล็กโทรด ทำให้กระแสไหลผ่าน และเนื่องจากความต้านทานของเครื่องส่ง มีการเปลี่ยนแปลงเมื่อได้รับเสียงแล้ว ดังนั้นกระแสที่ไหลผ่านเครื่องส่งจะเปลี่ยนแปลงพลังงานเสียงก็จะเปลี่ยนเป็นพลังงานไฟฟ้า

ในรูปที่ 2.3 จะเห็นว่ากระแสไหลกลับเกิดจากสัญญาณเสียง จะเกิดซ้อนทับกับกระแสไฟ เอกสารนี้เป็นตรงส่วนของไฟสลับจะถูกแยกออกจากไฟตรง โดฮาใช้หม้อแปลงหรือตัวเก็บประจุเป็นตัวแยกและถูกไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

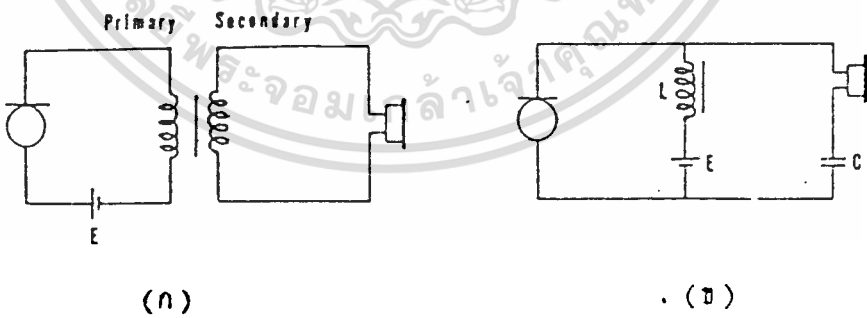
ส่งไปยังเครื่องรับ ดังแสดงในรูปที่ 2.4



รูปที่ 2.3 ส่วนประกอบของกระแสไฟสลับและไฟตรง

รูป 2.4 (ก) กระแสไฟสลับในชุดปฐมภูมิจะเหนี่ยวนำให้เกิดกระแสในชุดทุติยภูมิ ทำให้มีกระแสไหลผ่านเครื่องรับ ส่วนกระแสไฟตรงจะไหลเฉพาะในชุดปฐมภูมิ

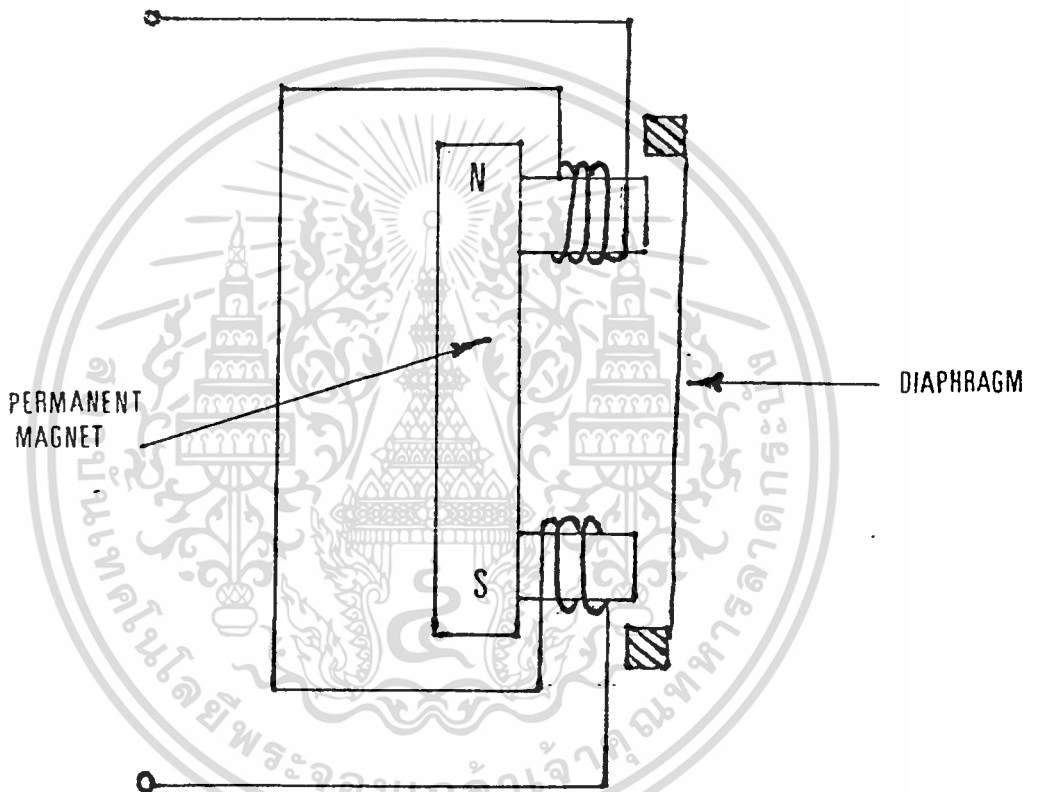
รูป 2.4 (ข) กระแสตรงจะไหลผ่านขดลวดที่มีความต้านทานต่ำ และไหลผ่านเครื่องส่งและตัวเก็บประจุ C ได้แต่ไม่ผ่านเข้าขดลวดในขณะที่สัญญาณเสียงที่ได้รับจากโทรศัพท์มีค่าน้อยมาก ดังนั้นควรออกแบบให้มีประสิทธิภาพที่เปลี่ยนพลังงานไฟฟ้าให้เป็นเสียงมากที่สุด



รูปที่ 2.4 การแยกส่วนประกอบของกระแสไฟสลับและไฟตรง

หลักการของเครื่องรับ อธิบายคือ ขดลวดที่พันอยู่ในแกนแม่เหล็กถาวรต่อแบบอนุกรม แต่ขดลวดพันกลับทิศทางแม่เหล็กถาวรจะมีอำนาจดูดแผ่นไดอะแฟรมเข้ามา เมื่อมีไฟกระแสสลับ (Speed current) ไหลผ่านขดลวดทำให้เกิดเส้นแรงแม่เหล็ก ซึ่งอำนาจที่ทิศทางเสริมหรือต้านกับไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

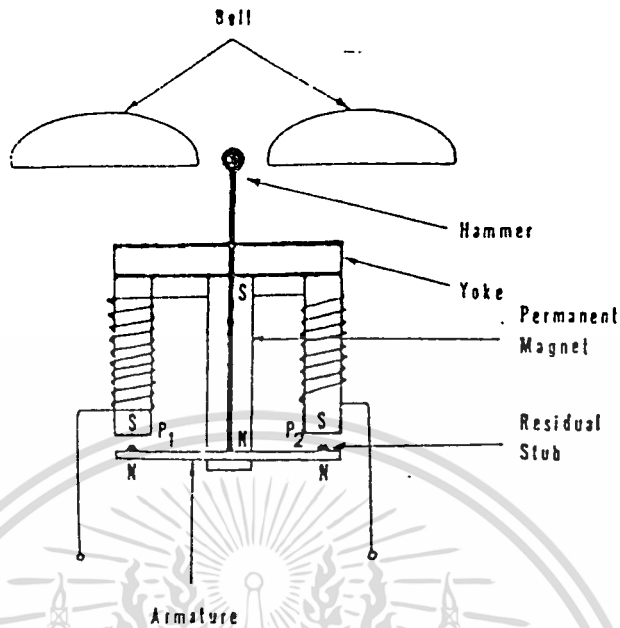
สนามแม่เหล็กถาวร แผ่นไดอะแฟรมจะเคลื่อนที่เข้าหรือออกตามขนาดของไฟกระแสสลับ และทำให้เกิดคลื่นเสียงที่มีขนาดและความถี่เท่ากับไฟกระแสสลับที่ไหลเข้ามาในวงจร เสียงที่เกิดขึ้นย่อมมีการสูญเสียบ้าง เนื่องจากการเปลี่ยนรูปพลังงาน ดังนั้นเอาต์พุตจึงน้อยกว่าอินพุต



รูปที่ 2.5 เครื่องรับ

กระดิ่งของเครื่องรับโทรทัศน์

เมื่อมีการเรียก กระดิ่งที่เครื่องรับโทรทัศน์ของผู้ถูกเรียกจะดังขึ้น ซึ่งหมายถึงชุมสายโทรทัศน์ได้ทำการส่งไฟกระแสสลับของสัญญาณกริ่ง มาป้อนที่กระดิ่งของเครื่องโทรทัศน์โดยใช้กระแสไฟฟ้าของสัญญาณกริ่ง จะมีค่าประมาณ 75-90 โวลต์ 85-25 Hz ลักษณะของกริ่งดังแสดงเอกสารนี้ในรูปที่ 2.16 งดวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.6 กระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์

รูปที่ 2.6 กระดิ่งของโทรศัพท์ ประกอบด้วยขดลวด 2 ขด ต่ออนุกรมกันอยู่บนแกนเหล็กติดกับโยค มีแม่เหล็กถาวรอยู่ตรงกลางโยค ส่วนอาเมเจอร์จะวางอยู่ในลักษณะที่ตรงจุดกึ่งกลางของขดลวดอยู่ที่แกนแม่เหล็กถาวร โดยสายที่ติดอยู่ส่วนปลายของอาเมเจอร์ไม่ใช่สายแม่เหล็ก และจะมีเรซิดิวสตีป (Residual Stup) ติดอยู่ตรงข้ามกับขั้ว P_1 และ P_2

หลักการการทำงานของเส้นแรงแม่เหล็กจากแม่เหล็กถาวรทำให้เกิดขั้ว S ที่ขั้ว P_1 และ P_2 และทำให้เกิดขั้ว n ที่ปลายอาเมเจอร์ในสภาวะปกติจะไม่มีกระแสไหลผ่านขดลวดทำให้ อาเมเจอร์ถูกดูดด้วยแรงเท่ากัน หรืออาจถูกดูดไปที่ปลายข้างใดข้างหนึ่งของขั้ว P_1 และ P_2 ก็ได้ เมื่อมีการเรียกจะมีไฟกระแสสลับไหลผ่านขดลวดทั้งสอง ทำให้เกิดอำนาจแม่เหล็ก N และ S ขึ้นที่ขั้ว P_1 และ P_2 ซึ่งทำให้เกิดอำนาจแม่เหล็กมากที่ปลายขั้ว S (P_2) และที่ปลายขั้วอีกด้าน P_1 หมดอำนาจแม่เหล็กอาเมเจอร์จะถูกดูดมายังขั้วที่มีแรงแม่เหล็กมากกว่า และเนื่องจากเป็นไฟฟ้ากระแสสลับดังนั้นจึงทำให้ อาเมเจอร์ถูกดูดสลับข้างกันตามอำนาจแม่เหล็กกันตจะไปที่กระดิ่งทั้งสองสลับข้างกันทำให้กระดิ่งดัง

หน้าปิดของเครื่องโทรศัพท์

หน้าปิดของเครื่องโทรศัพท์ที่ใช้กับชุมสายอัตโนมัติ ปัจจุบันมีอยู่ด้วยกันสองแบบคือแบบหมุน (Rotary Dial) ซึ่งการหมุนทำให้เกิดพัลส์ ขึ้นเป็นจำนวนเท่ากับหมายเลขที่หมุนและแบบกดปุ่ม

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ซึ่งกรรมวิธีของ Dual Tone Multifrequency (DTMF) ในการส่งเลขหมายโทรศัพท์สำหรับระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติจะใช้โทรศัพท์แบบกดปุ่ม เนื่องจากแบบนี้ใช้กันเป็นส่วนใหญ่โดยจะมีข้อดีกว่าแบบหมุน พอจำแนกได้ดังนี้

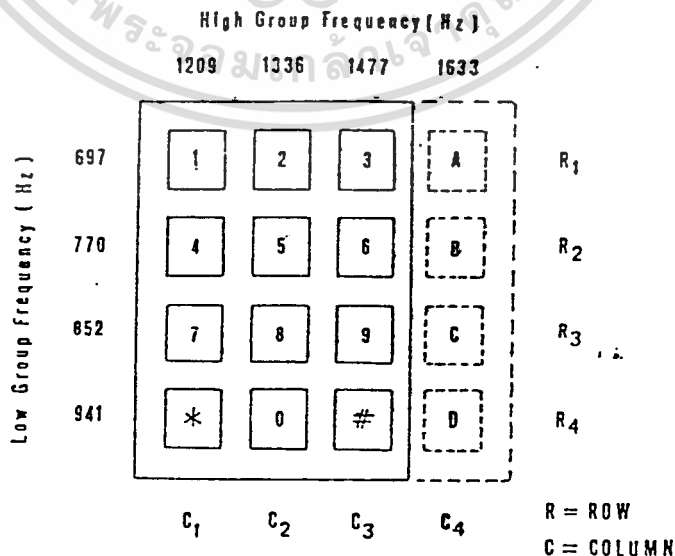
สามารถใช้งานจริงทางสารถึงตัวนำแทนอุปกรณ์ทางกล ซึ่งทำให้มีความรวดเร็วและแม่นยำในการส่งเลขหมาย

สามารถลดเวลาในการหมุนหมายเลขลงได้ ทำให้ผลเวลาเฉลี่ยที่ใช้โทรศัพท์แต่ละครั้งลดลง (Holding Time) ซึ่งทำให้ชุมสายโทรศัพท์สามารถรับบริการจราจรได้มากขึ้น

สามารถกดปุ่มเพิ่มขึ้นได้อีก 4 ปุ่ม (หลักที่ 4) เพื่อใช้ในการส่งสัญญาณบริการอื่นๆ

มีความเหมาะสมที่จะใช้กับระบบชุมสายอัตโนมัติ หน้าปัดแบบกดปุ่มใช้กรรมวิธีของ Dual Tone Multifrequency (DTMF) ในการส่งเลขหมายโทรศัพท์นั้นโดยทั่วไปหน้าปัดจะมี 12 ปุ่ม แบ่งเป็น 4 แถว 3 หลักและในเครื่องโทรศัพท์บางแบบอาจมีถึง 16 ปุ่ม โดยเพิ่มหลักที่ 4 ดังแสดงในรูปที่ 2.7 ความถี่ที่ใช้ในแต่ละแถว แต่ละหลัก จึงมีความถี่ต่างกัน ความถี่ทั้ง 4 แถว เรียกว่ากลุ่มความถี่ต่ำ (Low Group Frequency) และความถี่แต่ละ 3 หรือ 4 หลักเรียกว่ากลุ่มความถี่สูง (High Group Frequency) การกดปุ่มที่หมายเลขใดๆจะทำให้วงจรอิเล็กทรอนิกส์ภายในเครื่องโทรศัพท์ผลิตความถี่ออกมา 2 ความถี่ เช่นเมื่อกดหมายเลข 5 ความถี่ที่ผลิตออกมาคือ 770 Hz และ 1336 Hz เป็นต้น

มาตรฐานความถี่ที่ใช้และตำแหน่งของเลขหมายต่างๆ จะถูกจัดให้มีเลขหมายดังแสดงตามรูปที่ 2.7 สำหรับความผิดพลาดที่ยอมให้เกิดขึ้นได้เป็น 1.5% สำหรับการผลิตความถี่ และ 2% สำหรับรับเลขหมาย



2.1.2. มาตรฐานสัญญาณโทรศัพท์

สัญญาณโทรศัพท์เป็นสิ่งที่จำเป็นเพื่อให้สัญญาณโทรศัพท์ใช้งานกันได้จึงกำหนดมาตรฐานของสัญญาณโทรศัพท์ขึ้น เพื่อบอกสภาวะการใช้งานของโทรศัพท์สัญญาณต่างๆได้แก่

1. สัญญาณแฉวง (Dial Tone)

เป็นสัญญาณความถี่ 425 Hz ทำการส่งต่อเนื่องกันไปใช้บอกให้ฝ่ายเรียกเริ่มทำการหมุนหรือกดเลขหมายเพื่อการเรียกออกได้

2. สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone)

เป็นสัญญาณความถี่ 425 Hz ทำการส่ง 0.4 วินาทีและหยุด 0.4 วินาทีสลับกัน เพื่อบอกให้รู้ว่าฝ่ายรับคู่สายไม่ว่างจะต้องทำการวางหูก่อนแล้วรอสัญญาณแฉวงใหม่

3. สัญญาณเรียกกลับ (Ringing Back Tone)

เป็นสัญญาณความถี่ 425 Hz ทำการส่ง 1 วินาทีและหยุด 4 วินาทีสลับกัน เพื่อบอกให้ฝ่ายเรียกคู่สายได้แล้ว เพียงแต่รอฝ่ายรับมารับสายเท่านั้น

4. สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone)

เป็นสัญญาณความถี่ประมาณ 25 Hz ทำการส่ง 1 วินาทีและหยุด 4 วินาทีสลับกันเช่นเดียวกับสัญญาณเรียกกลับ แต่จะมีระดับสัญญาณแรงไฟที่สูงกว่า เพื่อบอกให้ฝ่ายรับทราบว่า มีการเรียกเข้ามา เพื่อทำการยกหูแล้วสนทนาติดต่อกันต่อไป

สำหรับการถอดรหัสสัญญาณโทรศัพท์ เราเลือกใช้ไอซีสำเร็จรูปที่ใช้สำหรับการถอดรหัสสัญญาณ DTMF โดยเฉพาะในที่นี้ในส่วนของทฤษฎีเราจะศึกษาไอซี MT8870 เพราะเนื่องจากเป็นเบอร์ที่หาง่าย ใช้งานง่ายและเป็นที่น่าสนใจ

รายละเอียดของ ไอซีเบอร์ MT8870

1. คุณสมบัติของ MT8870

เป็นตัวรับและถอดรหัสความถี่ DTMF (DTMF Receiver & Decoder)

กินไฟน้อย ใช้ไฟเลี้ยงระดับ TTL

สามารถปรับ การ์ดไทม์ (Guard Time)

สามารถตั้งอัตราขยายภายในตัวไอซีได้

เป็นไอซีคุณภาพสูง

2. การนำ MT8870 ไปใช้งาน

นำไปใช้งานด้านรีโมทคอนโทรล

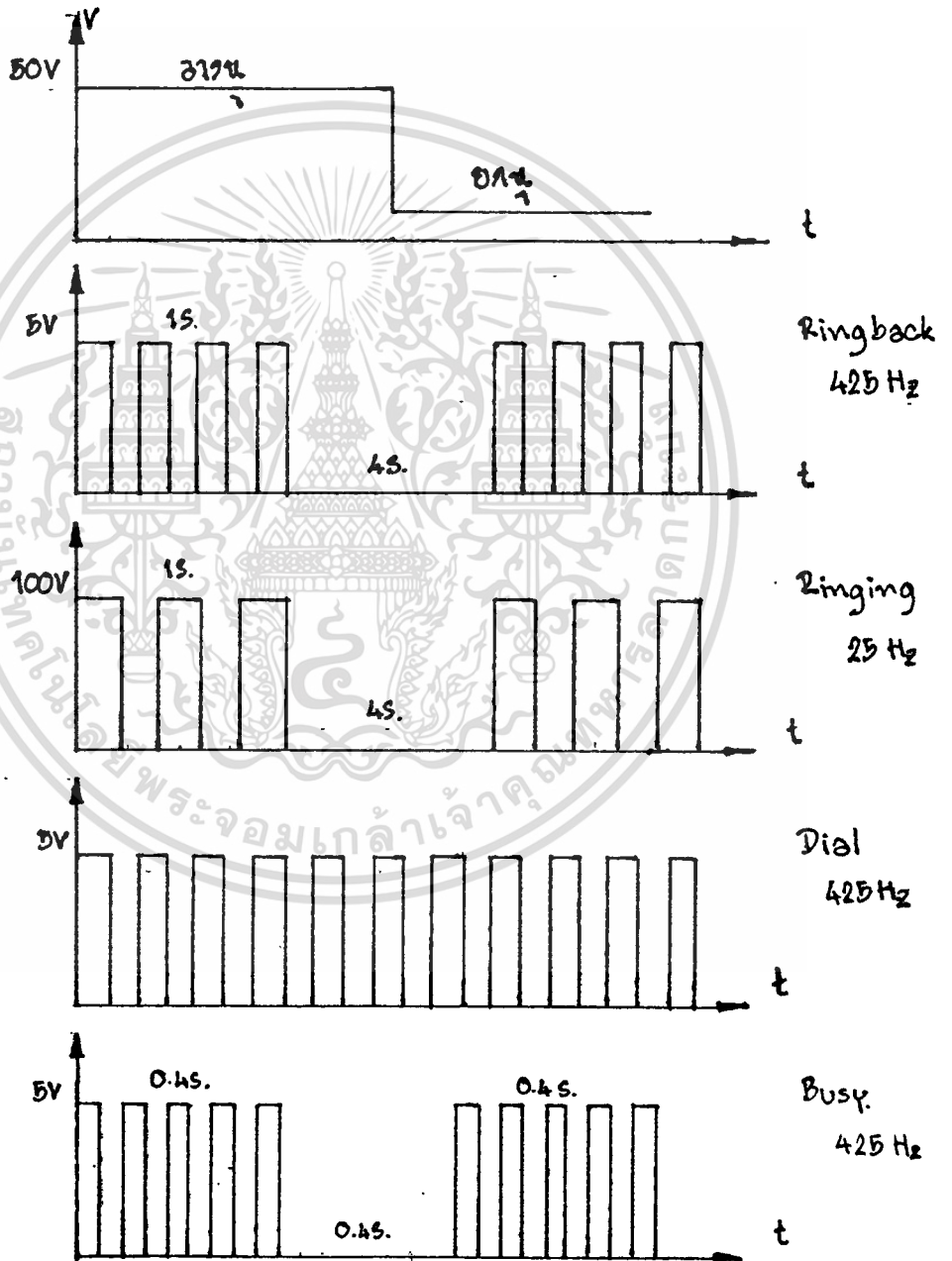
เครื่องป้องกันโทรศัพท์ทางไกล

ใช้ในงานเกี่ยวกับเครดิตการ์ด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ใช้งานร่วมกับคอมพิวเตอร์

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ใช้กับงานด้านโทรศัพท์โดยทั่วไป
 เครื่องกันขโมย
 การควบคุมอุปกรณ์ทางโทรศัพท์
 ใช้ทำเครื่องสอบตามทางโทรศัพท์

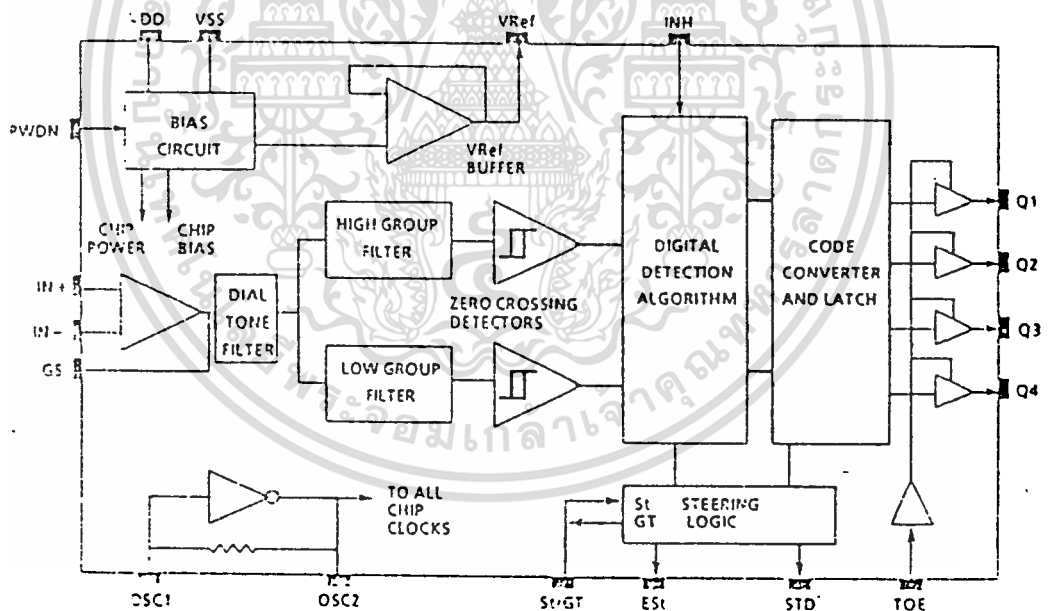


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้รูปที่ 2.8 สัญญาณโทรศัพท์แบบต่างๆให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. โครงสร้างของ MT8870

โครงสร้างภายในของ MT8870 ประกอบไปด้วยวงจรกรองความถี่และวงจรถอดรหัสฟังก์ชันทางดิจิทัล เป็นไอซีที่สร้างโดยใช้เทคโนโลยี ISO²-CMOS ในส่วนของวงจรกรองความถี่ใช้เทคนิคของสวิทช์คาปาซิเตอร์ฟิลเตอร์ สำหรับกรองความถี่สูงและต่ำ ส่วนวงจรถอดรหัสใช้เทคนิคการนับทางดิจิทัลเพื่อตรวจจับ และถอดรหัสทั้ง 16 ความถี่ออกเป็นเลขฐาน 2 ขนาด 4 บิตและเช็คช่วงเวลาที่สำคัญเข้ามาส่วนภาคอินพุทเป็นวงจรแลทช์ 3 สถานะภายในโครงสร้างของ MT8870 จะประกอบไปด้วยส่วนสำคัญ 5 ส่วน คือ

- 1) ภาคกรองความถี่ (Filter Section)
- 2) ภาคถอดรหัส (Decoder Section)
- 3) ภาคตรวจสอบสัญญาณ (Steering Circuit)
- 4) ภาคขยายสัญญาณความแตกต่าง (Differential Input)
- 5) ภาคกำเนิดความถี่ (Oscillator)



รูปที่ 2.9 โครงสร้างภายในของ MT8870

3.1 ภาคกรองสัญญาณความถี่

ในส่วนนี้จะแยกสัญญาณ DTMF ที่เข้ามาออกเป็น 2 กลุ่มความถี่คือช่วงความถี่สูงและความถี่ต่ำ โดยใช้วงจรกรองความถี่อันดับ 6 ชนิดสวิทช์คาปาซิเตอร์ (Sixth-Order Switch Capacitor Band Pass Filter) ความถี่ที่แยกได้มี 2 ช่วงคือช่วงความถี่สูงและช่วงความถี่ต่ำ ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.2 ภาคถอดรหัส

ความถี่ DTMF ที่ถูกกรองเรียบร้อยแล้ว จะผ่านเข้าวงจรถอดรหัสความถี่ออกเป็นตัวเลข โดยใช้เทคนิคการนับแบบดิจิทัลและมีการตรวจสอบความถี่ที่เข้ามาว่าเป็นความถี่มาตรฐาน DTMF หรือไม่ เพื่อป้องกันความถี่อื่นเข้ามาผสมเมื่อตรวจสอบว่าความถี่นั้นถูกต้อง สัญญาณที่เข้า Est (Early Steering) หรือขา 16 ก็จะเป็นแอกทีฟสำหรับค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่างๆ นั้น

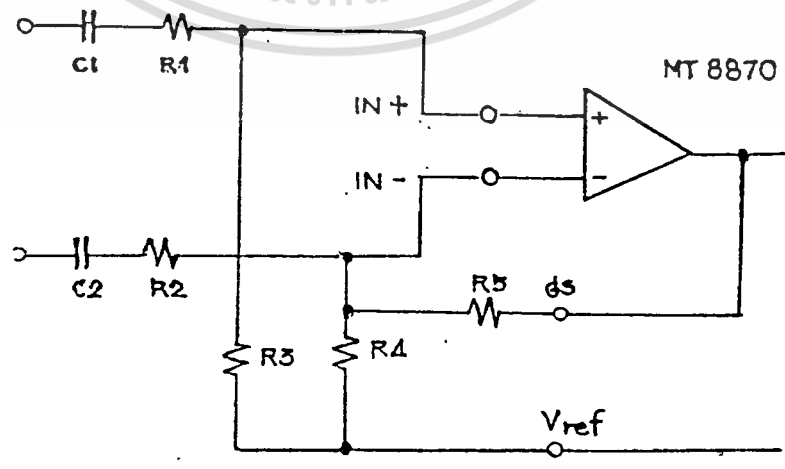
3.3 ภาคตรวจสอบสัญญาณ

ก่อนที่จะมีการถอดรหัสความถี่ออกไปที่เอาต์พุตจะมีการตรวจสอบความถี่ช่วงที่เข้ามาว่ามีระยะเวลาตามที่กำหนดหรือไม่ โดยสังเกตจากระยะเวลาการกดปุ่มโทรศัพท์ ซึ่งต้องกดปุ่มให้มีความถี่ออกมาเป็นช่วงเวลา พอสมควรจึงนับวงจรนี้จะถือว่าสัญญาณนั้นไม่ถูกต้องส่วนช่วงเวลายาวเท่าใดสามารถทำได้โดยใช้ RC ต่อภายนอก สัญญาณที่ขา Est จะเป็น High นานใกล้เคียงกับระยะเวลาที่มีความถี่ DTMF เข้ามาทำให้ VC สูงขึ้นตัวเก็บประจุ C จะคายประจุทำให้แรงดัน VC สูงขึ้นจนถึงค่าเทรสิโวลต์วงจรถอดรหัสออกเป็นตัวเลขขนาด 4 บิตรายละเอียดในการทำงานดูได้จากแผนภูมิเวลา (Timing Diagram) จะเข้าใจได้ง่าย

สำหรับการ์ดใหม่ นั้นหมายถึงช่วงเวลาของความถี่ที่เข้ามาซึ่งจะต้องนานเท่ากับหรือมากกว่าช่วงเวลาที่เรารับไว้ถึงจะยอมรับว่าสัญญาณนั้นถูกต้องหรือพูดได้ว่าเวลาที่เรารับไว้โดย RC ก็คือการ์ดใหม่นั้นเองถ้าสัญญาณความถี่ที่เข้ามาสั้นกว่า ก็จะไม่มีการถอดรหัสเป็นตัวเลขออกไป

3.4 ภาคขยายสัญญาณความแตกต่าง

วงจรส่วนอินพุต MT8870 เป็นภาคขยายออปแอมป์ที่สามารถปรับอัตราขยายโดยต่อวงจรภายนอกเพิ่มเข้าไปดังรูป



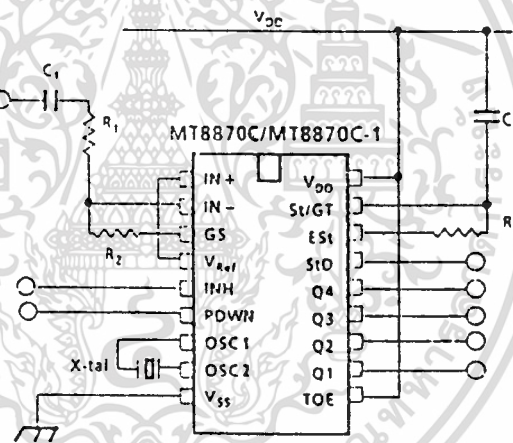
รูปที่ 2.10 การต่อวงจรภาคอินพุต

ซึ่งสามารถคำนวณอัตราขยายความแตกต่างของอินพุต และอิมพีแดนซ์ได้ดังนี้

$$\text{อัตราขยาย } AV_{d,ref} = R_1/R_2$$

$$\text{อินพุตอิมพีแดนซ์ } (Zin_{d,ref} = 2 (R_2)^2 + (1/WC)^2$$

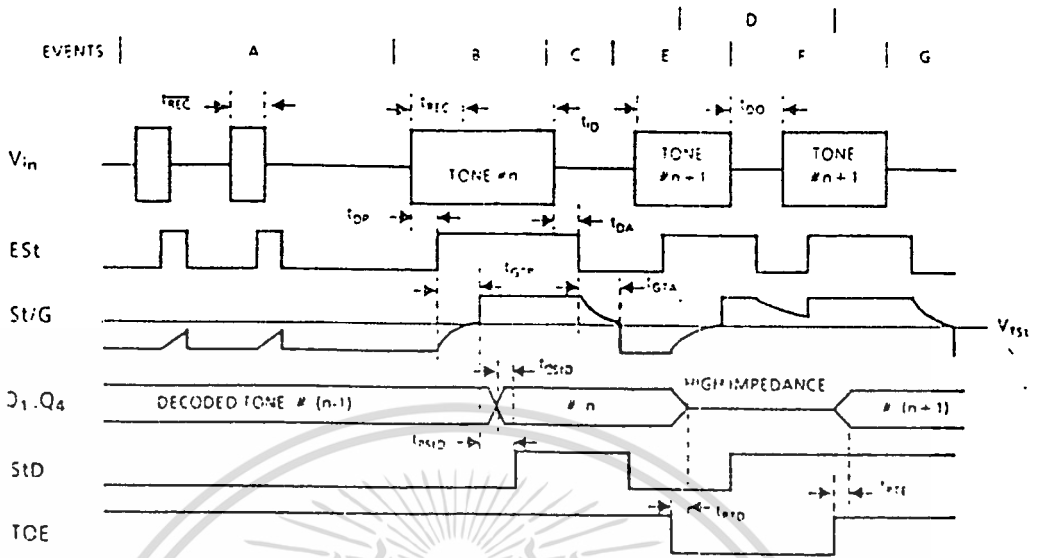
สำหรับวงจรการต่อใช้งานก็กำหนดค่าต่างๆมาโดยเฉพาะ การทำงานสำหรับวงจรการถอดรหัส DTMF เมื่อผู้เรียกกดเลขหมาย หลังจากได้รับการตอบรับเรียบร้อยแล้ว สัญญาณความถี่ที่ผสมกันมาจะเข้าสู่วงจรการถอดรหัส DTMF เบอร์ MT8870 เมื่อถอดรหัสแล้วจะได้เอาท์พุทออกมาเป็น 4 บิตแล้วส่งไปยังส่วนควบคุมต่อไป



รูปที่ 2.11 วงจรถอดรหัส DTMF

ขั้นตอนการทำงาน

เพื่อให้ทราบถึงรายละเอียดต่างๆ ในการทำงาน และหน้าที่ของขาต่างๆ ของ MT8870 ในการต่อเข้าเป็นระบบเชื่อมโยงกับส่วนอื่นๆ สามารถที่จะอธิบายด้วย แผนภูมิเวลาข้างล่างนี้



รูปที่ 2.12 แผนภูมิเวลาของ MT 8870

- A - ตรวจพบความถี่เข้ามา แต่คาบเวลาไม่ถูกต้อง เอาท์พุทไม่เปลี่ยน
- B - ความถี่ # n ถูกตรวจพบ และมีคาบเวลาที่ถูกต้อง ความถี่ถูกถอดรหัส และแลตซ์ไว้ที่เอาท์พุท
- C - ช่วงความถี่ # n ช่วงห่างถูกต้องเอาท์พุทยังคงแลตซ์อยู่จนกว่าจะได้รับ ความถี่ที่ถูกต้องใหม่
- D - เอาท์พุทเปลี่ยนเป็น High Impedance
- E - ความถี่ # n+1 ถูกตรวจพบ คาบเวลาถูกต้อง ความถี่ถูกถอดรหัสและแลตซ์ไว้
- F - ความถี่ # n+1 หมายถึงช่วงห่างไม่ถูกต้อง เอาท์พุทยังคงแลตซ์อยู่
- G - จบความถี่ # n+1 ช่วงถูกต้อง เอาท์พุทยังคงแลตซ์อยู่ จนถึงความถี่ใหม่ที่ถูกต้องเข้ามา

Vin - สัญญาณความถี่ DTMF ที่เข้ามา

Est - Early Steering Output ใช้แสดงความถี่ที่ถูกต้อง

St/Gt - Steering Input/Guard Time Output สำหรับต่อกับ RC ภายนอก

Q₁Q₄ - เอาท์พุท BCD ขนาด 4 บิต

STD - Delayed Steering Output ใช้แสดงค่าความถี่ที่ได้รับหรือ หมายไปมีคาบเวลาตามที่กำหนด เพื่อแสดงความถี่ถูกต้องของสัญญาณ

TOE - Tone Output Enable (Input) ใช้ควบคุม Q₁ - Q₄ ให้เป็น

High Impedance

- T_{REC} - คาบเวลานานที่สุดที่ตรวจพบความถี่ DTMF แล้วยังไม่ถูกต้อง
- T_{ID} - เวลาสิ้นสุดระหว่างสัญญาณ DTMF ที่ถูกต้อง 2 สัญญาณ
- T_{DO} - เวลานานที่สุดที่ขอมให้สัญญาณหายไปได้ในคาบเวลาที่ถูกต้อง
- T_{DF} - เวลาที่ใช้ในการตรวจสอบพบสัญญาณความถี่ DTMF ที่ถูกต้อง
- T_{DA} - เวลาที่ใช้ในการตรวจการหายไปของสัญญาณความถี่ DTMF ที่ถูกต้อง
- T_{GTD} - การ์ดไทม์ ของการปรากฏความถี่ DTMF
- T_{GTA} - การ์ดไทม์ ของการหายไปของความถี่ DTMF

ภาคกำเนิดความถี่

ในภาคนี้อาศัยไอซีจะมีวงจรอยู่ภายใน เพียงแต่ต่อแคว์สต่อขนาด 3.75 MH_z ก็
สามารถใช้งานได้ทันที

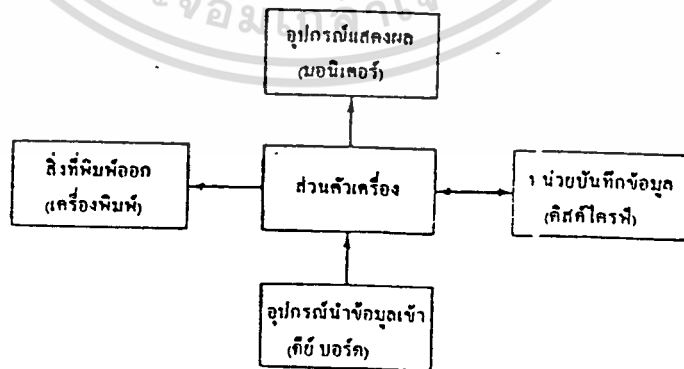
2.2. ส่วนของไมโครคอมพิวเตอร์

ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติจะใช้คอมพิวเตอร์ขนาด 16 บิตขึ้นไป สำหรับ
การศึกษาระบบเป็นส่วนๆ เช่น เคียวกันคือ

ส่วนประกอบของไมโครคอมพิวเตอร์

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกเข้ากับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์เบื้องต้น
ฮาร์ดแวร์อินพุท/เอาต์พุทสำหรับ IBM PC

2.2.1. ส่วนประกอบของไมโครคอมพิวเตอร์

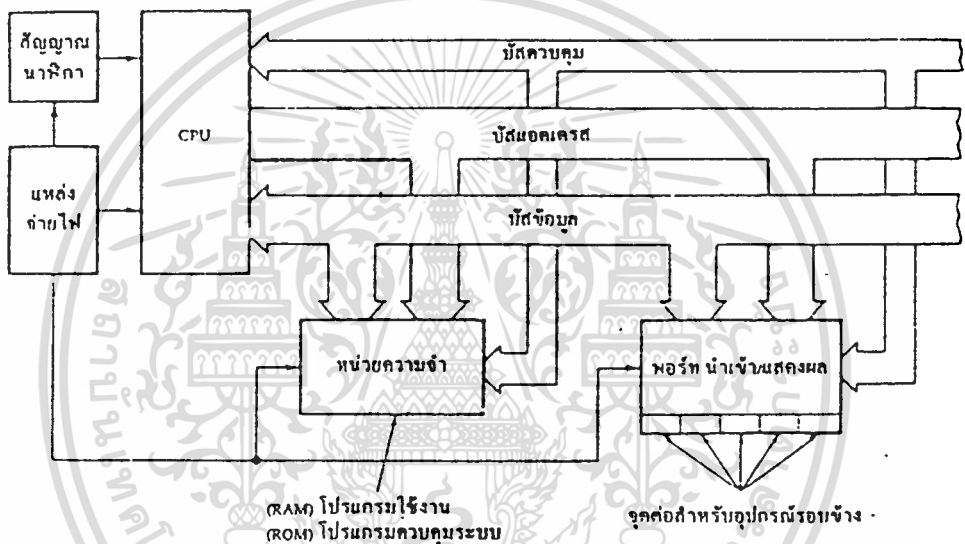


รูปที่ 2.13 บล็อกไดอะแกรมของเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์

รูปที่ 2.13 สามารถอธิบายได้ดังนี้

ส่วนตัวเครื่อง (Unit System) จะประกอบด้วยหน่วยความจำซีพียู อินพุท/เอาต์พุทพอร์ต รอม (ROM) แรม (RAM) และแหล่งจ่ายไฟบางกรณีอาจรวมถึงแผ่นซีดีจานแม่เหล็ก (Disk Drive) รวมอยู่ด้วยหรืออาจถือเป็นอุปกรณ์รอบข้างก็ได้

รายละเอียดของส่วนตัวเครื่อง



รูปที่ 2.14 รายละเอียดของส่วนตัวเครื่อง

1. ส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit : ซีพียู)

เป็นหน่วยที่สำคัญที่สุดของเครื่องคอมพิวเตอร์ มีหน้าที่ควบคุมการทำงานของหน่วยต่างๆ ของระบบคอมพิวเตอร์ให้ทำงานสอดคล้องกัน โดยทั่วไปซีพียูจะประกอบด้วยส่วนย่อยดังนี้

1.1 หน่วยรีจิสเตอร์ (Register)

เปรียบเสมือนสมองทำหน้าที่เก็บข้อมูลที่ส่งมาจากหน่วยความจำหลัก และนำไปใช้ประมวลผล รีจิสเตอร์แบ่งตามลักษณะการใช้งานได้ 2 แบบ

1.1.1 รีจิสเตอร์แบบเอนกประสงค์ (General Purpose Register)

รีจิสเตอร์ชนิดนี้ทำหน้าที่เก็บค่าต่างๆ ที่นำมาใช้ในการประมวลผลซีพียู ตัวอย่างเช่น แอคคิวมูเลเตอร์ (Accumulator) ที่ใช้เก็บค่าตัวตั้งหรือผลลัพธ์ที่ใช้ในการคำนวณ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่ 1.1.2 รีจิสเตอร์เฉพาะกิจ (Special Purpose Register) ระบุขั้นตอนการคำนวณ ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ทำหน้าที่ติดตามซีพียู เช่น โปรแกรมเคาท์เตอร์ (Program Counter) ซึ่งทำหน้าที่เก็บแอดเดรสขนาด 16 บิต มีหน้าที่สำหรับซีพียู เฟตช์ (Fetch) คำสั่งในหน่วยความจำได้ถูกต้องหรืออินเด็กซ์เรจิสเตอร์ (Index Register) จะใช้เป็นฐานการที่ไปยังบริเวณหน่วยความจำที่ทางผ่านเข้าออกของข้อมูล

1.2 หน่วยความจำและตรรก (Arithmetic Logic Unit : ALU)

เป็นหน่วยประมวลผลข้อมูลด้วยวิธีทางเลขคณิตและทางตรรก เช่น บวก ลบ คูณ หาร เปรียบเทียบ เป็นต้น

1.3 หน่วยควบคุม (Control Unit)

หน่วยนี้ควบคุมการย้ายข้อมูลระหว่างรีจิสเตอร์แต่ละชนิดด้วยกัน และติดต่อกับส่วนภายนอกด้วย นอกจากนี้ยังควบคุมการอ่าน การเขียนข้อมูลจากหน่วยความจำหรืออุปกรณ์รอบข้างด้วย

2. หน่วยความจำ (Memory)

ในคอมพิวเตอร์แบ่งเป็น 2 ส่วนใหญ่ๆ คือ

2.1 หน่วยความจำในซีพียู มี 2 ส่วนคือ

2.1.1 รีจิสเตอร์ (Register) ตามหัวข้อที่ 1.1

2.1.2 หน่วยความจำแบบแคช (Cache Memory)

เป็นหน่วยความจำชั่วคราวที่มีความเร็วในการทำงานสูงมาก เชื่อมโยงระหว่างหน่วยประมวลผลกลางและหน่วยความจำหลัก ใช้เก็บข้อมูลหรือคำสั่งการทำงานในขณะนั้นดังรูปที่ 2.15

เหตุที่มีหน่วยความจำแบบแคชเพราะเมื่อซีพียู จะเริ่มทำการแอดเดรสก็หาคำสั่งได้จากหน่วยความจำแบบแคช ซึ่งทำงานได้เร็วกว่าเพราะหน่วยความจำแบบแคชมีความเร็วสูงกว่าหน่วยความจำหลัก หน่วยความจำแบบแคชจะมีอยู่ในเครื่องระดับ 80386 ขึ้นไป

2.2 หน่วยความจำนอก ซีพียูแบ่งได้ 2 ส่วนย่อยคือ

2.2.1 หน่วยความจำหลัก (Primary Memory) เป็นที่ซึ่งโปรแกรมหรือข้อมูลจะต้องเข้ามาอยู่ก่อนการประมวลผลซึ่งได้แก่ แรม (RAM) และ รอม (ROM)

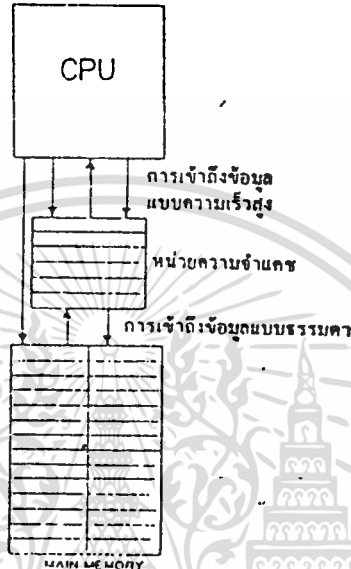
2.2.2 หน่วยความจำสำรอง (Secondary Memory) เป็นหน่วยความจำอยู่ภายนอกเครื่องคอมพิวเตอร์ใช้เก็บข้อมูลหรือโปรแกรมได้จำนวนมาก และเก็บไว้ใช้งานได้เป็นเวลานานเช่น เทปแม่เหล็ก หรือ แผ่นจานแม่เหล็ก เป็นต้น

3. บัส (BUS)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ หมายถึง เส้นทางในการส่งถ่ายสัญญาณโดยการต่ออุปกรณ์ต่างๆ เช่น หน่วยความจำ ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จำและอุปกรณ์ภายนอก เป็นต้น

สิ่งที่ต้องพิจารณาเป็นอันดับแรก คือ เรื่องของความเร็วของบัส ซึ่งเป็นขนาดของจำนวนบิตที่สามารถส่งถ่ายในเวลาเดียวกันได้เท่าใด เช่น บัส 8 บิต และสามารถส่งถ่ายข้อมูล 8 บิตได้พร้อมๆ กัน



รูปที่ 2.15 การทำงานในหน่วยความจำแบบแคช

ลักษณะการใช้งานของบัสมี 3 แบบ คือ

3.1 สายนำข้อมูล (Data Bus)

เป็นเส้นทางในการส่งถ่ายข้อมูลระหว่างรีจิสเตอร์ และหน่วยความจำซึ่งลักษณะการสื่อสารแบบ 2 ทาง (Bidirectional) โดยทั่วไปไมโครคอมพิวเตอร์จะมีสายนำข้อมูล 8 บิต และ 16 บิต จนพัฒนาขึ้นเป็น 32 บิต ในปัจจุบัน

3.2 สายนำสัญญาณบอกตำแหน่ง (Address Bus)

เป็นทางส่งผ่านตำแหน่งของหน่วยความจำหรืออุปกรณ์ต่างๆโดยระบุผ่านทางแอดเดรส บัสในการสื่อสารทางเดียว (Unidirectional) โดยส่งจากส่วน ซีพียู

3.3 สายควบคุม (Control Bus)

ทำหน้าที่เป็นทางผ่านของสัญญาณควบคุมจากทั้ง ซีพียู และอุปกรณ์ต่างๆ โดยเป็นการสื่อสารแบบสองทาง (Bidirectional)

4. จุดต่อเข้า/ออก (Input/Output Ports)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คือจุดที่อุปกรณ์รอบข้างภายนอกสามารถส่งผลที่ต้องการแสดงให้กับคอมพิวเตอร์ได้ อาจเป็นการสื่อสารแบบทางเดียวหรือสองทางก็ได้ แล้วแต่ลักษณะการใช้

5. อุปกรณ์รอบข้าง (Peripheral Device)

หมายถึง อุปกรณ์ต่างๆที่อยู่ภายใต้การควบคุมของซีพียู ซึ่งถือว่าเป็นส่วนหนึ่งของระบบคอมพิวเตอร์ สามารถจำแนกได้ตามลักษณะของอุปกรณ์ได้ดังนี้

5.1 อุปกรณ์นำข้อมูลเข้า (Input Device)

หมายถึง เครื่องมือหรืออุปกรณ์ที่สามารถอ่านข้อมูลและส่งข้อมูลเข้าไปเก็บในเครื่องคอมพิวเตอร์ได้ เพื่อให้ทำการประมวลผลต่อไป

5.1.1 คีย์บอร์ด เป็นอุปกรณ์นำเข้าข้อมูลทีนิยม มี 3 แบบ 84, 101 และ 102 คีย์

5.1.2 เมาส์ เป็นอุปกรณ์นำเข้าที่ขนาดพอเหมาะกับมือ สามารถเคลื่อนย้ายไปบนพื้นผิวเรียบโดยเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์จะเป็นตัวเคลื่อนย้ายตัวชี้ตำแหน่ง (Cursor) ในจอ CRT ให้ไปในทิศทางที่ต้องการ

5.2 อุปกรณ์แสดงผล (Output Device)

หน้าที่ของส่วนนี้จะแสดงข้อมูลที่มีอยู่ในหน่วยความจำ หรือผลลัพธ์ที่เครื่องคำนวณคำนวณได้ และแสดงบนจอภาพหรือสิ่งอื่นซึ่งมีหลายชนิด เช่น กระดาษอ่านบันทึกอ่านอุปกรณ์แสดงผลที่สำคัญมีดังนี้

5.2.1 หน่วยจอภาพ หมายถึงจอภาพหรือเห็นเป็นหลอดภาพ

5.2.2 เครื่องพิมพ์เป็นอุปกรณ์รอบข้างอีกชนิดหนึ่งของเครื่องคอมพิวเตอร์ ที่ใช้แสดงผลที่ได้จากการทำงานของเครื่องคอมพิวเตอร์ โดยการพิมพ์ลงบนกระดาษส่วนพิมพ์ลงในกระดาษนี้เรียกว่า ฮาร์ดดิสก์ กอปปี้

6. หน่วยความจำสำรอง (Secondary Storage Device)

เป็นสิ่งที่ใช้เก็บข้อมูลเพิ่มจากหน่วยความจำหลักในคอมพิวเตอร์ ตัวอย่างเช่น

1. แผ่นดิสก์ (Floppy Disk)
2. ฮาร์ดดิสก์ (Hard Disk)
3. เทป (Tape)

2.2.2. การเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกเข้ากับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์

ในส่วนแรกนั้นได้กล่าวถึงโครงสร้าง ส่วนประกอบของเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ไปแล้ว เอกสารนี้เป็นส่วนนี้จะกล่าวถึงการเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกเข้ากับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์เบื้องต้นนี้เอง ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากเราจำเป็นต้องต่อเครื่องโทรศัพท์เข้ากับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ใช้งานร่วมกัน ดังนั้นเราจำเป็นต้องรู้หลักการต่อซึ่งตัวอย่างรายละเอียดจะกล่าวต่อไปนี้

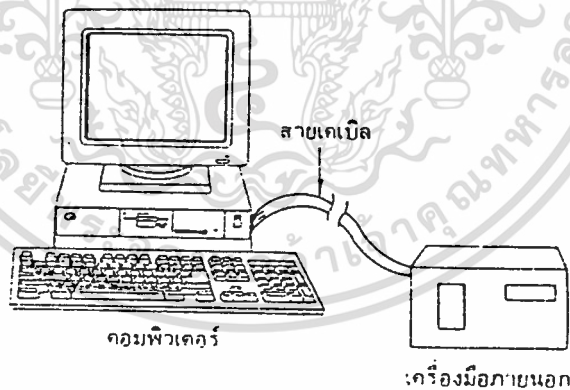
เครื่องคอมพิวเตอร์ที่เราใช้งานกันทั่วไปนอกจากจะใช้ซอฟต์แวร์แล้ว ยังสามารถใช้งานในการเชื่อมต่อกับเครื่องมือภายนอก (External Instrument) ต่างๆ เพื่อทำการวัดปริมาณทางกายภาพและส่งผลกลับในการควบคุมปริมาณทางกายภาพที่แวดล้อมตัวเรา อาจจะเป็นภายในบ้าน ที่ทำงานหรือห้องทดลอง ปริมาณทางกายภาพเหล่านี้ได้แก่ อุณหภูมิ ความชื้น ความเข้มแสง ระยะเวลาการเปิด-ปิดประตู เป็นต้น

ในการเชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกเข้ากับไมโครคอมพิวเตอร์ได้ใช้สายเคเบิลในการสื่อสาร แสดงดังรูปที่ 2.16

คอมพิวเตอร์มีเส้นทางในการเชื่อมต่อกับเครื่องมือภายนอก โดยมีการเรียกข้อมูลเข้า และเมื่อต้องการควบคุมก็ทำการส่งข้อมูลออก ดังนั้นหลักการในการทำงานเชื่อมต่อสามารถกล่าวได้ดังนี้คือ

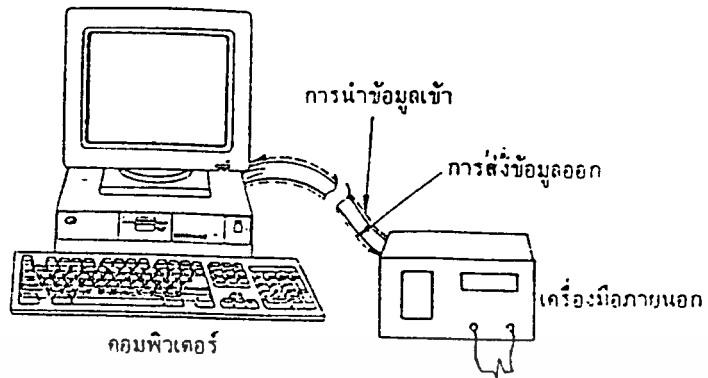
การเรียกข้อมูลเข้า (Input Data)

การส่งข้อมูลออก (Output Data) ดังแสดงในรูปที่ 2.17

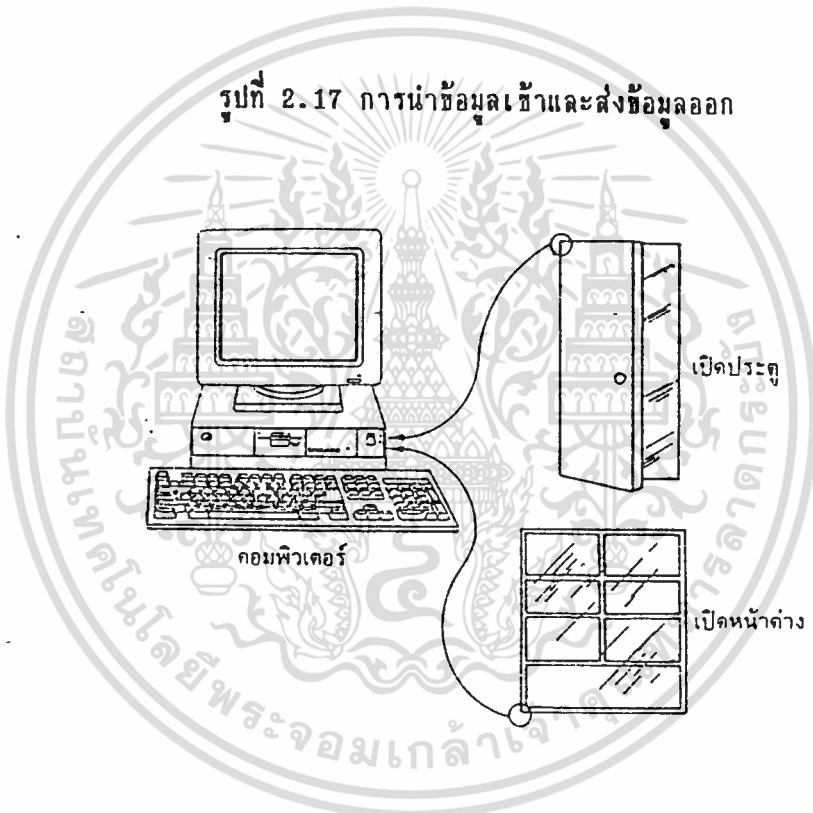


รูปที่ 2.16 การใช้สายเคเบิลเชื่อมต่อเครื่องมือภายนอกเข้ากับคอมพิวเตอร์

สำหรับการเชื่อมต่ออุปกรณ์ควบคุมภายในบ้าน ยกตัวอย่างง่ายๆ เช่น เมื่อมีการเปิดประตูหรือหน้าต่าง จะให้คอมพิวเตอร์ส่งสัญญาณเตือนเข้าที่ลำโพง โดยใช้หลักการเชื่อมต่อดังกล่าวเริ่มจากการเรียกข้อมูลการเปิด



รูปที่ 2.17 การนำข้อมูลเข้าและส่งออกข้อมูล



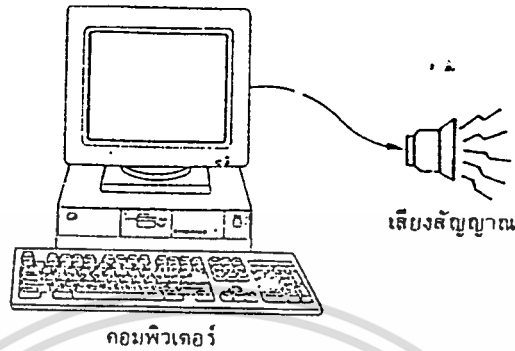
รูปที่ 2.18 การนำข้อมูลในการเปิดประตูหรือหน้าต่างเข้าสู่คอมพิวเตอร์

เริ่มจากการเรียกข้อมูลการเปิดประตูหรือหน้าต่างเข้าสู่คอมพิวเตอร์ เมื่อไม่มีการเปิดประตูก็ จะไม่มีการส่งข้อมูลไปที่ลำโพง แต่เมื่อไรที่มีการเปิดประตู คอมพิวเตอร์ก็จะทำการส่งข้อมูลเสียงเตือนไปที่ลำโพงทันทีแสดงดังรูปที่ 2.18 และ 2.19

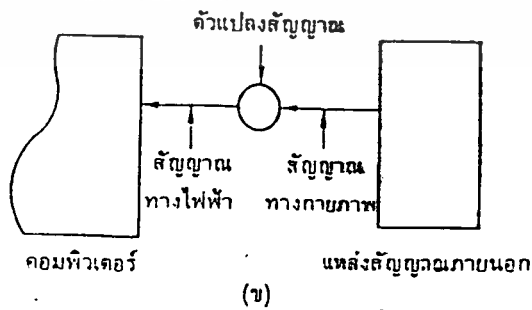
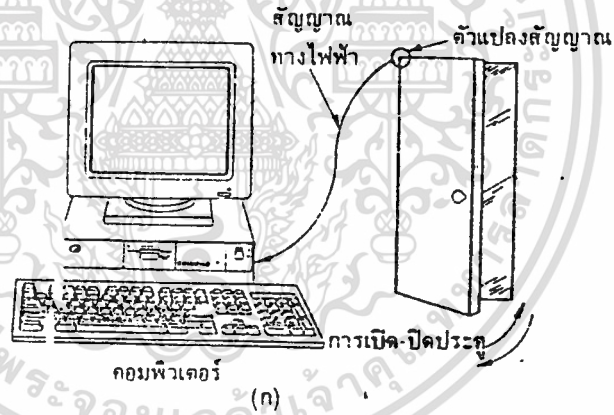
หากพิจารณาต่อไปก็มีคำถามอีกว่า คอมพิวเตอร์นั้นรู้ได้อย่างไรที่มีการเปิดประตูหรือหน้าต่างซึ่งแน่นอนคอมพิวเตอร์ไม่สามารถไปตรวจสอบการเปิดประตูหรือหน้าต่าง โดยตรงจำเป็นจะต้องใช้ตัวแปลงสัญญาณ (Transducer) ซึ่งมีการเปลี่ยนแปลงโมเมนต์ (Moment) การเปิดประตูหรือหน้าต่างเป็นสัญญาณไฟฟ้าเข้าสู่คอมพิวเตอร์ แสดงดังรูปที่ 2.20 ในการส่งข้อมูลออกที่

เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนลิขสิทธิ์หรือการสงวนเพื่อใช้เพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ใดเห็นจำเป็นต้องใช้เอกสารนี้ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ลำโพงก็ต้องส่งข้อมูลออกในรูปสัญญาณไฟฟ้าเช่นเดียวกัน



รูปที่ 2.19 การส่งเสียงเตือนแก่ลำโพงจากเครื่องคอมพิวเตอร์

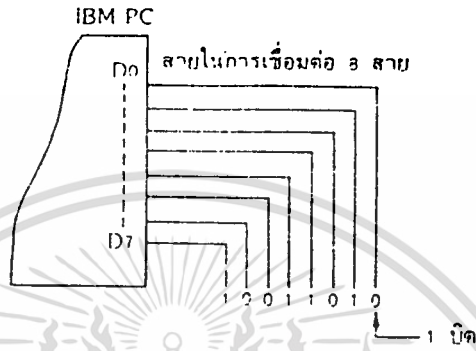


รูปที่ 2.20 การใช้ตัวแปลงสัญญาณเปลี่ยนโมเมนต์การเปิดประตูเป็น

สัญญาณทางไฟฟ้าเข้าสู่คอมพิวเตอร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับบริการเชิงวิชาการเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การส่งและรับข้อมูลมีสายในการเชื่อมต่อ 8 สาย (D₀-D₇) แต่ละสายเรียกว่า 1 บิต การสื่อสารจะใช้ระบบเลขฐานสอง (Binary System) คือเป็น "0" และ "1" ซึ่ง "1" ในที่นี้คือแรงดันไฟฟ้า +5 โวลต์ ส่วน "0" คือแรงดันไฟฟ้า 0 โวลต์แสดงดังรูปที่ 2.21 และ 2.22 ตามลำดับ



รูปที่ 2.21 สายข้อมูล 8 บิตของ IBM PC

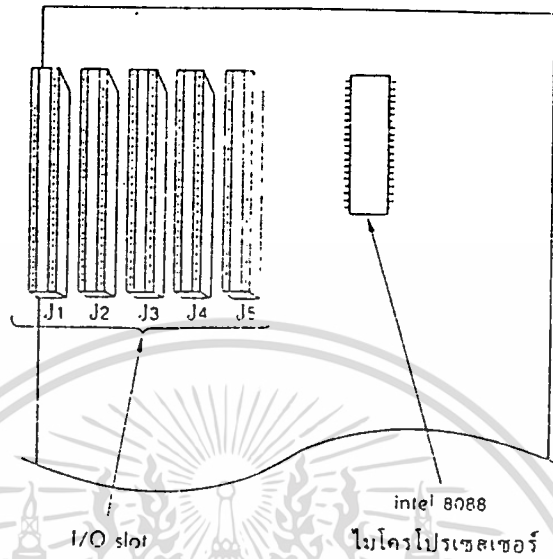
0	0	0	0	0	0	0	0	บิต 1
1	1	0	1	0	1	1	0	บิต 2
0	0	1	1	1	1	0	0	บิต 3
1	0	0	0	1	1	1	1	บิต 4
1	1	1	1	1	1	1	1	บิต 5

8 บิตของข้อมูล
ที่ใช้ในการรับและส่ง

รูปที่ 2.22 ระบบเลขฐานสองที่ใช้สื่อสารใน IBM PC

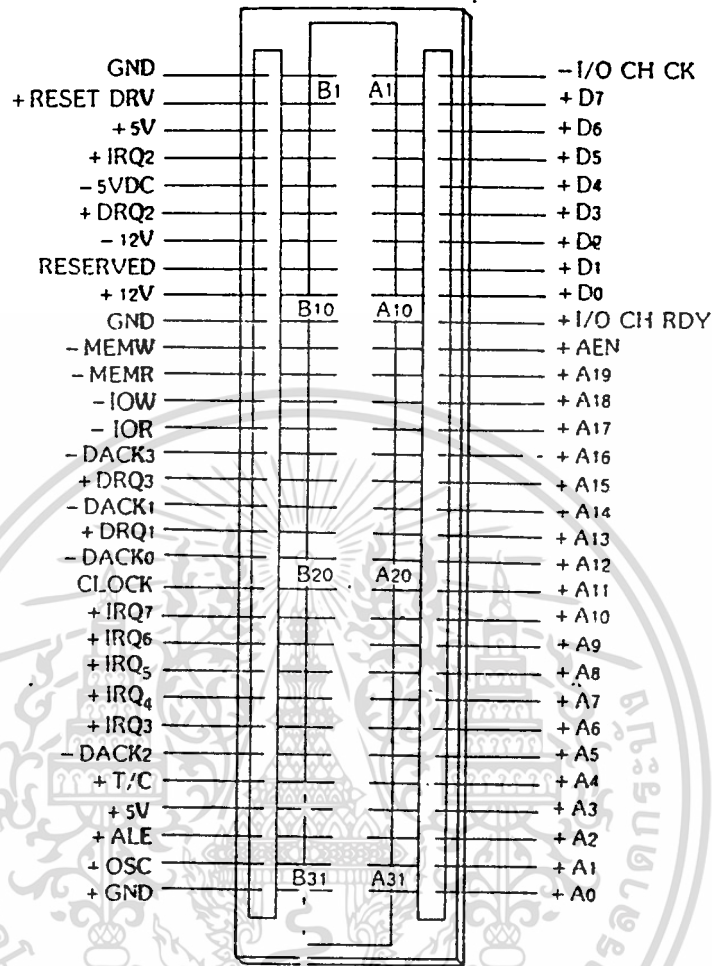
2.2.3. สล็อตอินพุท/เอาต์พุท สำหรับ IBM PC

ในการส่งข้อมูลออก (Output Data) และนำข้อมูลเข้า (Input Data) สำหรับ IBM PC ที่เราได้กล่าวถึงในส่วนที่ 2 นั้นจำเป็นต้องมีวงจรมินิเจอร์ทรานซิสเตอร์เชื่อมต่อเข้ากับ IBM PC ดังนั้นเราต้องรู้จัก สล็อต (Slot) บน IBM PC ซึ่งมีระบบ อินพุท/เอาต์พุท สล็อตแสดงรายละเอียดดังรูปที่ 2.23 และรูปที่ 2.24 ตามลำดับ

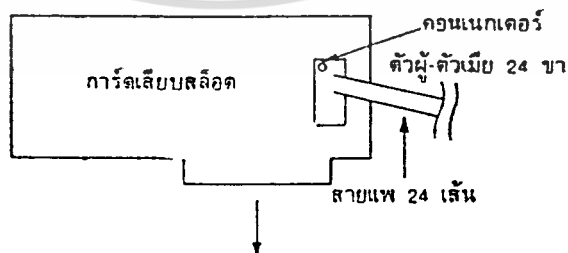


รูปที่ 2.23 ระบบ อินพุต/เอาต์พุต สล็อตบน IBM PC

การส่งข้อมูลออกและนำเข้าจำเป็นต้องมีเส้นทางในที่นี่เราเรียกว่า พอร์ต (Port) ซึ่งมีการจัดแอดเดรสไม่ให้ซ้อนกัน มีแอดเดรสที่แน่นอน ตัวอย่างการจัดสรรแอดเดรสที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกบน IBM PC แสดงดังตารางที่ 2.1 และ การสร้างการ์ด (Card) เพื่อใช้เชื่อมต่อกับ สล็อตอินพุต/เอาต์พุต แสดงดังรูปที่ 2.25



รูปที่ 2.24 ขาสัญญาณต่างๆ ในสล็อตอินพุท เอาท์พุท บน IBM PC



รูปที่ 2.25 การ์ดที่ใช้เสียบใน อินพุท/เอาท์พุท สล็อต (PC-Card)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

แผนที่แอดเดรสของอุปกรณ์ I/O											
เลขฐาน 16	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
00-0F	0	0	0	0	0	Z	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀	DMA CHIPB237-2
20-21	0	0	0	0	1	Z	Z	Z	Z	A ₀	INTERUPT 8259A
40-43	0	0	0	1	0	Z	Z	Z	A ₁	A ₀	TIMER 8253-5
60-63	0	0	0	1	1	Z	Z	Z	A ₁	A ₀	PPI 8255-5
80-83	0	0	1	0	0	Z	Z	Z	A ₁	A ₀	DMA PAGE REGS
AX	0	0	1	0	1						NMI MARK REG
CX	0	0	1	1	0						RESERVE
EX	0	0	1	1	1						RESERVE
3F8-3FF	1	1	1	1	1	1	1	A ₂	A ₁	A ₀	TP RS-232-C CD
3F0-3F7	1	1	1	1	1	1	0	A ₂	A ₁	A ₀	5 ^{1/4} DRV ADAPTER
2F8-2FF	1	0	1	1	1	1	1	Z	A ₁	A ₀	RESERVE
378-37F	1	1	0	1	1	1	1	Z	A ₁	A ₀	PARALLEL PRTR
3D0-3DF	1	1	1	1	0	1	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀	COLOR/GRAPHIC
278-27F	1	0	0	1	1	1	1	Z	A ₁	A ₀	RESERVE
200-20F	1	0	0	0	0	0	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀	GAME I/O ADAPTER
3B0-3BF	1	1	1	0	1	1	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀	IBM MONOCHROME DISPLAY PARALLEL

ตารางที่ 2.1 การจัดแอดเดรสที่ใช้ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกบน IBM PC

ฮาร์ดแวร์ในการส่งอินพุท/เอาท์พุทข้อมูล มีรายละเอียดวงจรการเชื่อมต่อนี้

1. วงจรอิน่าเปิด (Enable Circuit)
2. วงจรเอาท์พุทแลตช์ (Output Latches Circuit)

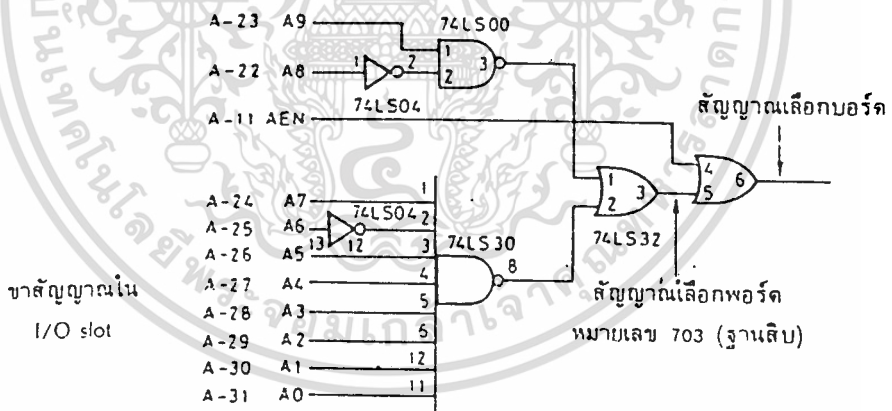
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ 3. วงจรอินพุทบัฟเฟอร์ (Input Buffer Circuit) ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1. วงจรอีน่าเบิล (Enable Circuit)

การสื่อสารภายในเครื่องคอมพิวเตอร์มีสายข้อมูล (Data Bus) เพื่อส่งและรับข้อมูลถึงกัน การส่งและรับข้อมูลถ้าไม่มีตำแหน่งการส่งและรับข้อมูลก็ไม่รู้ว่าจะส่งและรับอย่างไร ดังนั้นจึงจำเป็นต้องมีสายแอดเดรสในการกำหนดตำแหน่งภายในคอมพิวเตอร์

กรณีสื่อสารกับอุปกรณ์ภายนอก ก็ต้องมีการถอดรหัสแอดเดรสให้เลขหมายแก่อุปกรณ์ภายนอกด้วย แอดเดรสที่ใช้สื่อสารกับอุปกรณ์ภายนอกสำหรับ IBM PC ดังแสดงรายละเอียดในตารางที่ 2.1 ซึ่งพบว่าแอดเดรสในช่วง 2B0-2BF (เลขฐานสิบหก) ไม่มีการใช้จึงสามารถถอดรหัสแอดเดรสใช้งานการเชื่อมต่อในช่วงดังกล่าว เพื่อใช้ในการส่งข้อมูลออกและนำข้อมูลเข้า

การถอดรหัสแอดเดรสเพื่อการเลือกพอร์ต (Port Select) ได้ใช้สายแอดเดรสที่ A₉ ถึง A₀ มีค่าเท่ากับ 1010111111 (หมายเลข 703₁₀) จึงทำให้สัญญาณการเลือกพอร์ตมีลอจิก "0" แต่การจะส่งหรือรับข้อมูลจากสายข้อมูลได้ต้องมีการต่อกับสาย AEN (Address Enable) ของ IBM PC ด้วยเพราะไม่เช่นนั้นการส่งหรือรับข้อมูลอาจผิดพลาดได้ สัญญาณที่นำมาออร์ (OR) กับ AEN จะใช้ในการอีน่าเบิลวงจรส่งหรือรับข้อมูลเกิดขึ้นได้ รายละเอียดแสดงในรูปที่ 2.26



รูปที่ 2.26 รายละเอียดของวงจรอีน่าเบิล

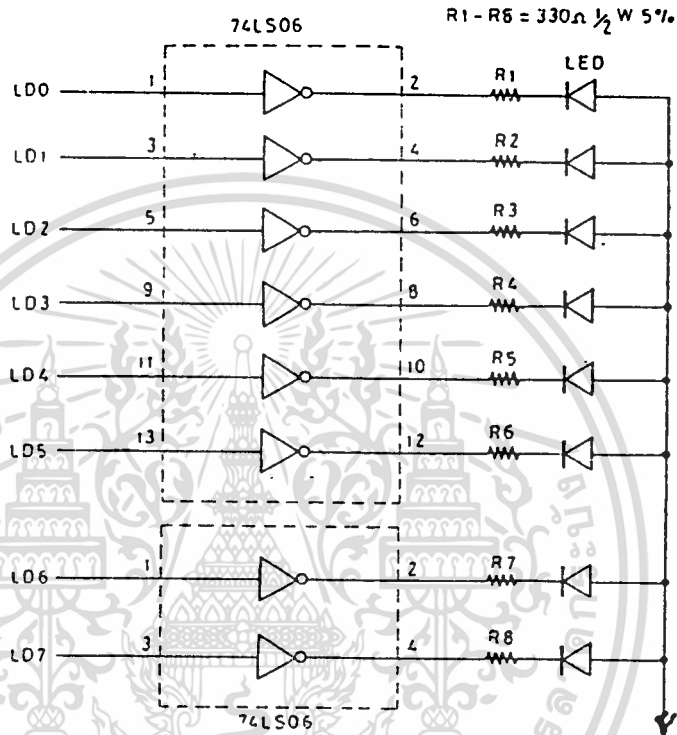
2. วงจรเอาท์พุทแลตช์ (Output Latches Circuit)

การส่งข้อมูลออกใช้ ไอซี #74LS374 เป็นตัวแลตช์ข้อมูล การส่งข้อมูลออกต้องผ่านทางสายข้อมูล D₀-D₇ ต้องทำการอีน่าเบิลเพื่อแลตช์ข้อมูล ซึ่งไม่เพียงพอที่จะทำงานได้ต้องมีอีกสายหนึ่งที่นำมาเชื่อมคือ -IOW (Input/Output Write) สายสัญญาณนี้มีลอจิก "0" เมื่อมีการใช้

เอกสารนี้เป็นสิ่งให้ส่งข้อมูลออกในภาษาเบสิกเพื่อการส่งข้อมูลออก รายละเอียดของวงจรดังแสดงในตาราง ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ที่ 2.1

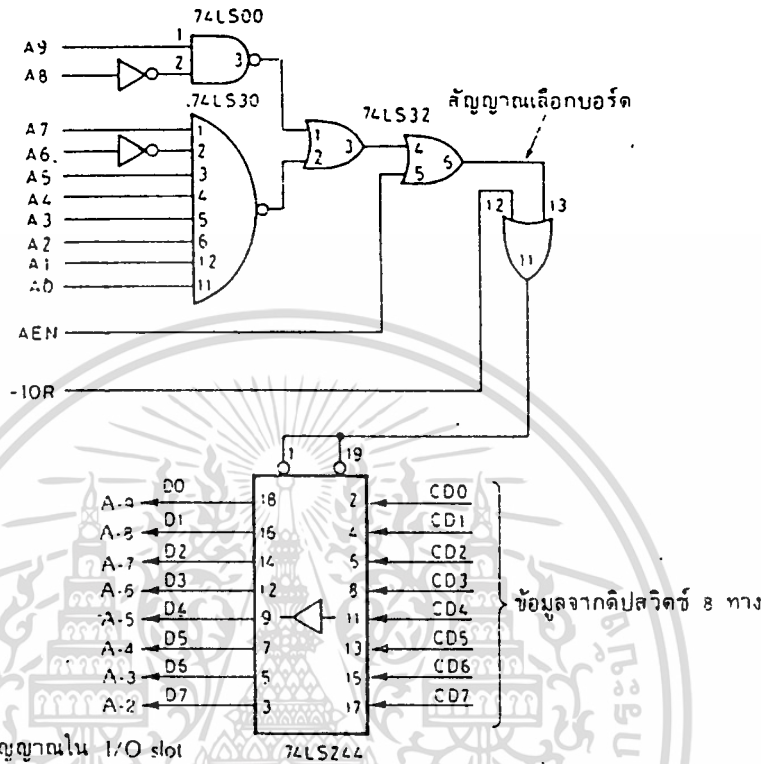
การแสดงผลสามารถใช้ LED 8 ดวง เป็นตัวแสดงผลข้อมูล 8 บิต แสดงการเชื่อมต่อ ดังรูปที่ 2.27



รูปที่ 2.27 รายละเอียดการต่อวงจรเอาต์พุตแลตซ์กับ LED 8 ดวง

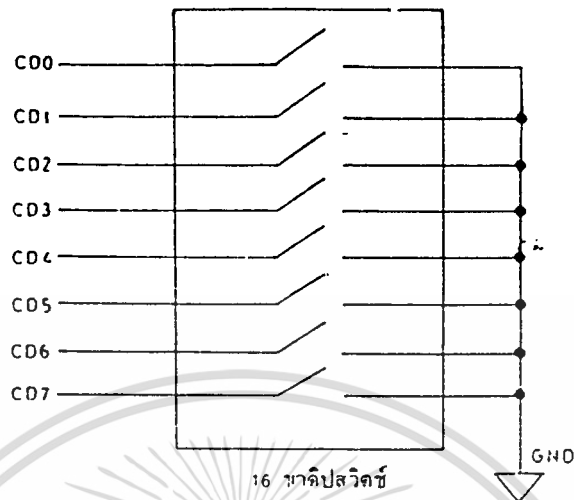
3. วงจรอินพุตบัฟเฟอร์ (Input Buffer Circuit)

การนำข้อมูลเข้าไอซี #74LS244 เป็นบัฟเฟอร์ของข้อมูลการนำเข้าก็ต้องการอินพุตเปิด เพื่อนำข้อมูลเข้าทางสายข้อมูลเช่นเดียวกัน อย่างไรก็ตามก็ต้องมีสายอีกเส้นมาเกี่ยวข้องกับเดิว กล่าวคือ -IOR (Input/Output Read) สายสัญญาณนี้มีลอจิก "0" เมื่อมีการใช้คำสั่ง A = INP (Address) ในภาษาเบสิกดังนั้นจำเป็นต้องเชื่อมต่อสายสัญญาณนี้เข้ากับวงจรอินพุต รายละเอียดดังแสดงในรูปที่ 2.28



รูปที่ 2.28 รายละเอียดของวงจรอินพุทบัฟเฟอร์

จากรูปที่ 2.28 ที่ตำแหน่ง CD₀-CD₇ ทำการเชื่อมต่อกับคิปสวิทช์ 8 ทาง (16 ขา) เพื่อทำการสับสวิทช์ ปิด-เปิด เป็นข้อมูลเข้าของแต่ละบิต (D₀-D₇) แสดงการต่อดังรูปที่ 2.29 คือเมื่อสวิทช์เปิด (ON) ข้อมูลเข้าสู่ ไอซี #74LS244 มีลอจิกเป็น "1" (เพราะเป็นไอซี TTL : Transister Transister Logic) แต่เมื่อสวิทช์ปิด (OFF) ข้อมูลที่เข้าจะเป็นลอจิก "0" ตามลำดับ



รูปที่ 2.29 รายละเอียดการต่อสวิทช์ 8 ทางกับวงจรอินพุทบัพเฟอร์

2.3. ทฤษฎีส่วนบันทึกสัญญาณเสียง

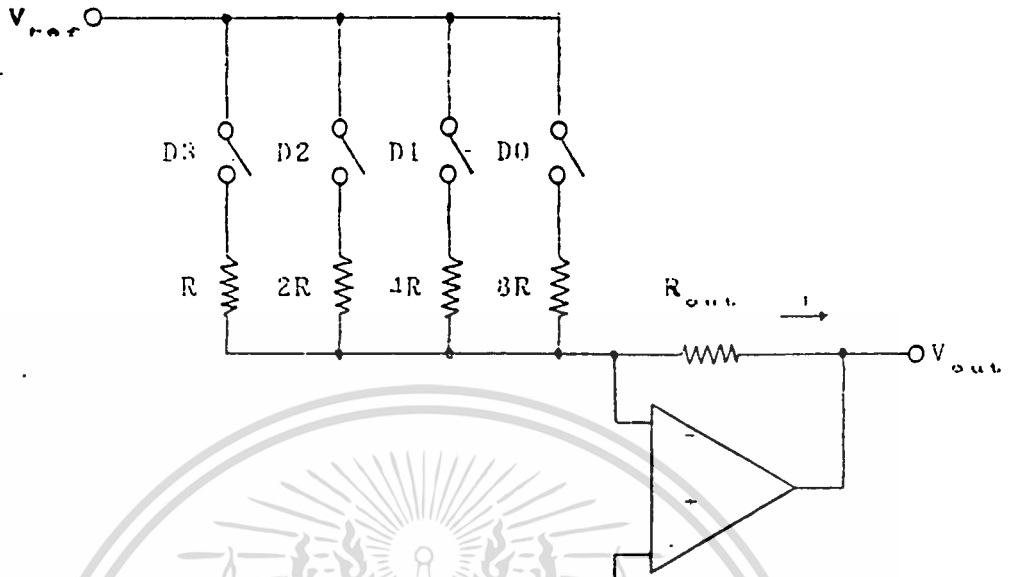
ในส่วนนี้เราสามารถแบ่งได้เป็น 2 ส่วน คือ
 DIGITAL TO ANALOG CONVERTER (DAC)
 ANALOG TO DIGITAL CONVERTER (ADC)

2.3.1. DIGITAL TO ANALOG CONVERTER (DAC)

DIGITAL TO ANALOG CONVERTER เป็นการเปลี่ยนสัญญาณดิจิทัลให้เป็นสัญญาณอนาล็อกซึ่งมีวิธีทำได้หลายวิธี

1. Binary-Weighted Resistance D/A Converter

หลักการของ Digital to Analog Converter แบบ Weighted Resistor D/A นั้น อาศัยหลักการที่ว่ากระแส output เป็นผลรวมของกระแส input โดยการเลือกค่าความต้านทาน input ให้เพิ่มขึ้นตามหลักของเลข binary ซึ่งมีลักษณะของวงจรดังรูปที่ 2.30



รูปที่ 2.30 D/A Converter with Binary-Weighted Resistance

จากวงจรจะเห็นว่าประกอบด้วย Reference Voltage (V_{ref}), Weighted Resistive Network, Switch and Summing Element เมื่ออินพุตทุกบิตเป็น High หรือเมื่อสวิตช์ทุกตัวถูกปิด จะได้กระแสอินพุตเป็นดังนี้คือ

$$I_3 = V_{ref}/R$$

$$I_2 = V_{ref}/2R$$

$$I_1 = V_{ref}/4R$$

$$I_0 = V_{ref}/8R$$

เมื่อกระแสเอาต์พุต คือ ผลรวมของกระแสอินพุตทั้งหมด

$$I = V_{ref}/R (1+0.5+0.25+0.125) \quad (1)$$

$$I = 1.875 V_{ref}/R$$

และถ้าให้ "0" แทนการเปิดสวิตช์ (Open) และ "1" แทนการปิดสวิตช์ (close) เราจะสามารถเขียนสมการได้ใหม่ดังนี้คือ

$$I = V_{ref}/R (D_3+0.5D_2+0.25D_1+0.125D_0) \quad (2)$$

และสามารถเขียนสมการใหม่ได้เป็นให้อยู่ในรูปของกำลัง 2 ได้ดังนี้

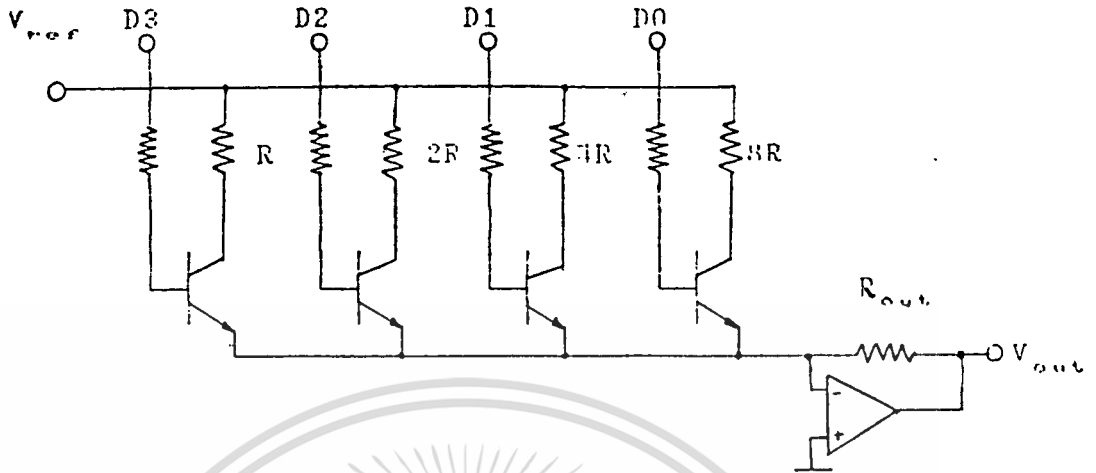
$$I = V_{ref}/R (D_3+2^{-1}D_2+2^{-2}D_1+2^{-3}D_0) \quad (3)$$

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากที่ได้กล่าวมาแล้วว่ากระแสเอาต์พุตคือผลรวมของกระแสอินพุตตามหลักของ Binary Weight ดังนั้นถ้าเราสมมติให้ $V_{Ref} = 5V$ และ $R = 5 \text{ Kohm}$ เราก็จะได้กระแสเอาต์พุตที่เปลี่ยนแปลงจาก 0 ถึง 1.875 mA ดังแสดงในตารางที่ 2.2

D_3	D_2	D_1	D_0	Output Current (mA)	Fraction of Maximum
0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0.125	1/15
0	0	1	0	0.25	2/15
0	0	1	1	0.375	3/15
0	1	0	0	0.5	4/15
0	1	0	1	0.625	5/15
0	1	1	0	0.75	6/15
0	1	1	1	0.875	7/15
1	0	0	0	1	8/15
1	0	0	1	1.125	9/15
1	0	1	0	1.25	10/15
1	0	1	1	1.375	11/15
1	1	0	0	1.5	12/15
1	1	0	1	1.625	13/15
1	1	1	0	1.75	14/15
1	1	1	1	1.875	15/15

ตารางที่ 2.2 แสดงค่ากระแสเอาต์พุตของ Binary-Weighted Resistance D/A Converter



รูปที่ 2.31 Transister Switch For D/A Converter

รูปที่ 2.31 แสดงการใช้ทรานซิสเตอร์เป็นสวิตช์ข้อมูลจาก D_3 - D_0 ซึ่งจะไปยังขั้วเบสของทรานซิสเตอร์ เมื่อบิตหนึ่งบิตใดเป็น High ก็จะทำให้มีกระแสเบสเพียงพอที่จะใช้ทรานซิสเตอร์ Saturate และเมื่อเป็น Low ก็จะสามารถทำให้ทรานซิสเตอร์ Cut off ได้ ดังนั้นเนื่องจากทรานซิสเตอร์แต่ละตัวสามารถ Saturate หรือ Cut off ได้ จึงทำให้มีลักษณะเหมือนกับการปิดหรือเปิดสวิตช์นั่นเอง

จากวงจรในรูปที่ 2.31 ถ้าเราป้อนอินพุต D_3 - D_0 ด้วยเลข binary ค่าตั้งแต่ 0000 ถึง 1111 ก็จะทำให้การเปลี่ยนแปลงของข้อมูลจากดิจิทัลเป็นอนาล็อกมีลักษณะเป็นรูปขั้นบันได หรือที่เรียกว่า Stair case ดังนั้นถ้าความต้านทานทั้งหมดมีค่าถูกต้อง และทรานซิสเตอร์แมทช์กันแล้วขั้นบันไดทุกขั้นก็จะมีขนาดเท่ากัน ดังในรูปที่ 2.32 ซึ่งขั้นบันไดหนึ่งขั้นเราเรียกว่า LSB increment เพราะเกิดจากการเปลี่ยน LSB หนึ่งครั้ง



รูปที่ 2.32 แสดง Stair Case Output Current

วิธีหนึ่งที่จะวัดคุณภาพของ D/A Converter ก็คือ ค่าวิซลูชัน (Resolution) ซึ่งค่าวิซลูชันนี้คือ อัตราส่วนของ LSB increment ต่อค่าเอาต์พุตสูงสุดมีสูตรดังนี้คือ

$$\text{Resolution} = 1/(2^n - 1)$$

ตัวอย่างเช่น ถ้าเป็น 4 บิต converter ก็จะมีค่า Resolution เป็น

$$\text{Resolution} = 1/(2^n - 1)$$

$$= 1/(2^4 - 1)$$

$$= 1/15$$

เมื่อ n คือจำนวนบิตของดิจิตอลอินพุต

ดังนั้นค่า Percent Resolution

$$= (1/15) * 100$$

$$= 6.67 \%$$

ถ้าจำนวนบิตของอินพุตมากขึ้นก็จะทำให้ค่า Resolution ดีขึ้น คือ จำนวนขั้นบันไดจะมากขึ้น ซึ่งทำให้ convert ละเอียดขึ้น ดังตัวอย่างในตารางที่ 2.3 ใน D/A Converter ค่าเอกสารนี้เป็นความถี่ตรงๆเทียบได้กับการปิดกระแสเอาต์พุตแต่ละตัวซึ่งเป็นค่าทางความคิดในรูปที่ 2.31 ค่าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ความเที่ยงตรงขึ้นอยู่กับโวลท์เต็มอ้างอิง ,ค่าความคลาดเคลื่อนของตัวต้านทานและทรานซิสเตอร์
ปกติในการใช้งานจะมีตัวปรับความละเอียด เพื่อตั้งฟูสเกลของเอาต์พุต

ความเที่ยงตรงสัมพันธ์เทียบได้กับการปิด (close) ของสวิตช์กับระดับ เอาต์พุต ซึ่ง
เป็นสัดส่วนทางความคิดของฟูสเกลเอาต์พุต การเปลี่ยนแปลงของสวิตช์ทั้ง 4 บิต จะมีระดับของ
เอาต์พุตทางความคิดเป็นสัดส่วนกับฟูสเกลดังนี้คือ 0, 1/15, 2/15, 3/15 เป็นต้น เนื่องจาก
ข้อมูลทั้งหลายนี้ เป็นตัวระบุถึงความเที่ยงตรงสัมพันธ์กับความเที่ยงตรงที่แท้จริง ในการพิจารณา
ความเที่ยงตรงสัมพันธ์ ดังนั้นความเที่ยงตรงสัมพันธ์ จะขึ้นอยู่กับปัจจัยหลักใหญ่ๆ คือค่าความคลาด
เคลื่อนของ Weight resistor คือ R, 2R, 4R และ 8R

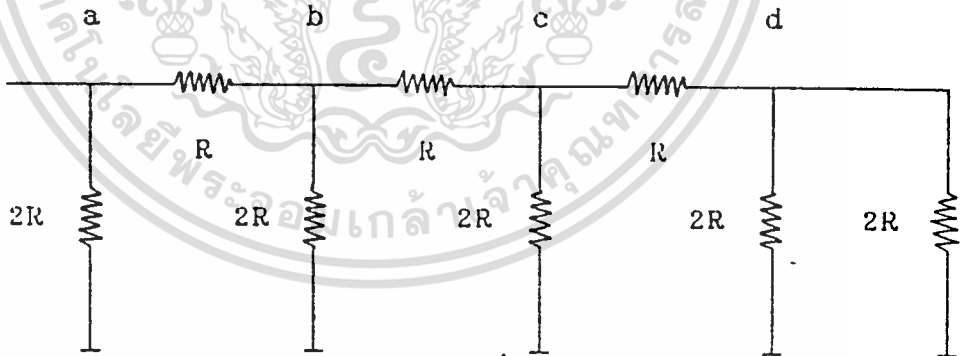
ข้อเสียของ Weighted Resistance D/A Converter ก็คือจะเกิดความคลาดเคลื่อน
ของค่าความต้านทานที่มากกว่าค่า Percent Resolution เมื่อค่า Resolution คือค่าอัตรา
ส่วนของ LSB increment ต่อเอาต์พุตสูงสุด ตัวอย่างเช่น Resolution ของ 4 convert
คือ 1/15 ค่า Percent Resolution = 6.68 % ดังนั้นค่าความต้านทานที่ใช้ต้องคลาดเคลื่อน
น้อยกว่า 6.68 % จึงจะทำให้เกิดขึ้นแบบ Monotonic คือขึ้นบันไดแต่ละขั้นมีขนาดเท่ากัน

ความยุ่งยากอีกอย่างหนึ่งที่เกิดขึ้นก็คือ เมื่อจำนวนบิตของดิจิตอลอินพุตเพิ่มมากขึ้นก็จะ
ทำให้ย่านของค่าความต้านทานเพิ่มขึ้นเป็น R ,2R ,4R ,8R เท่าของความต้านทานตัวที่น้อยที่สุด
และถ้าเป็น 12 บิต ความต้านทานตัวที่มีค่ามากที่สุดจะเป็น 2048 เท่าของตัวที่
เล็กที่สุด ดังนั้นเนื่องจากปัญหาความคลาดเคลื่อนของตัวต้านทานและย่านของของความต้านทานที่
หาค่ายากจึงทำให้ Weight Resister D/A Converter ไม่เป็นที่นิยม

Bits	Resolution	Percent
4	1 part in 15	6.67
6	1 part in 63	1.59
8	1 part in 255	0.392
10	1 part in 1,023	0.0978
12	1 part in 4,095	0.0244
14	1 part in 16,383	0.0061
16	1 part in 65,535	0.00153
18	1 part in 262,143	0.000381

ตารางที่ 2.3 แสดง Resolution

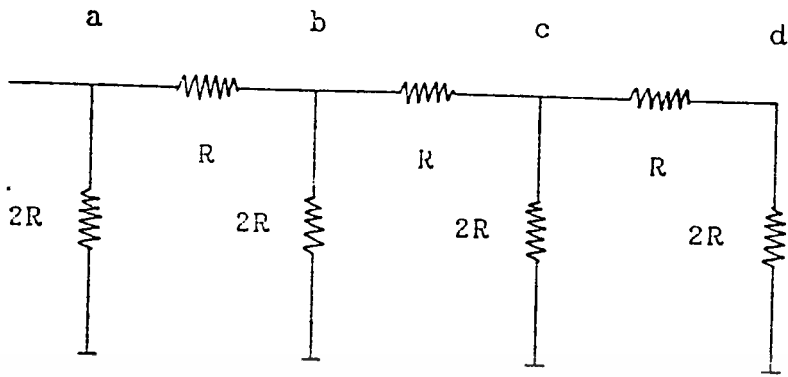
2.Ladder Method D/A Converter



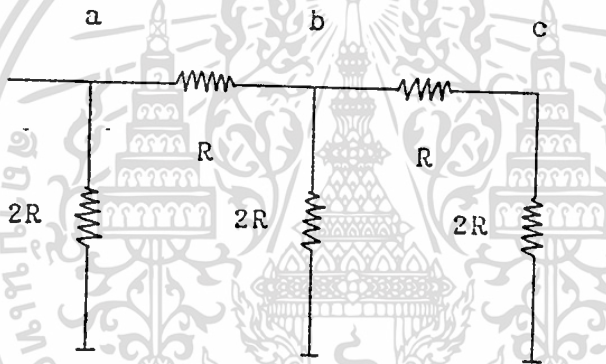
(ก)

รูปที่ 2.33 แสดงวงจร R-2R Ladder

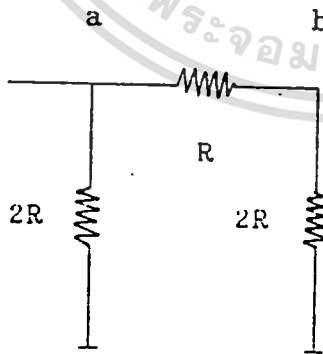
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



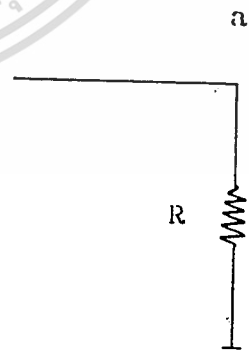
(ก)



(ข)



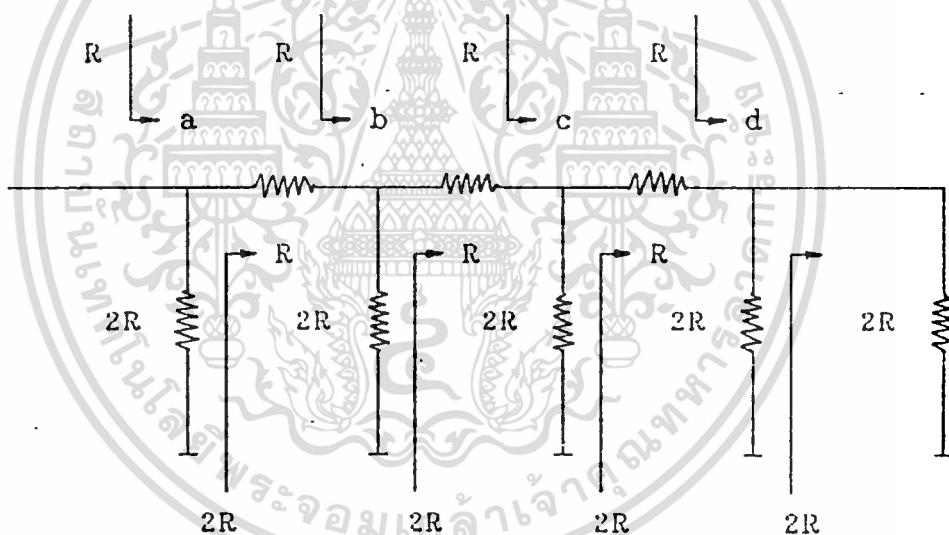
(ค)



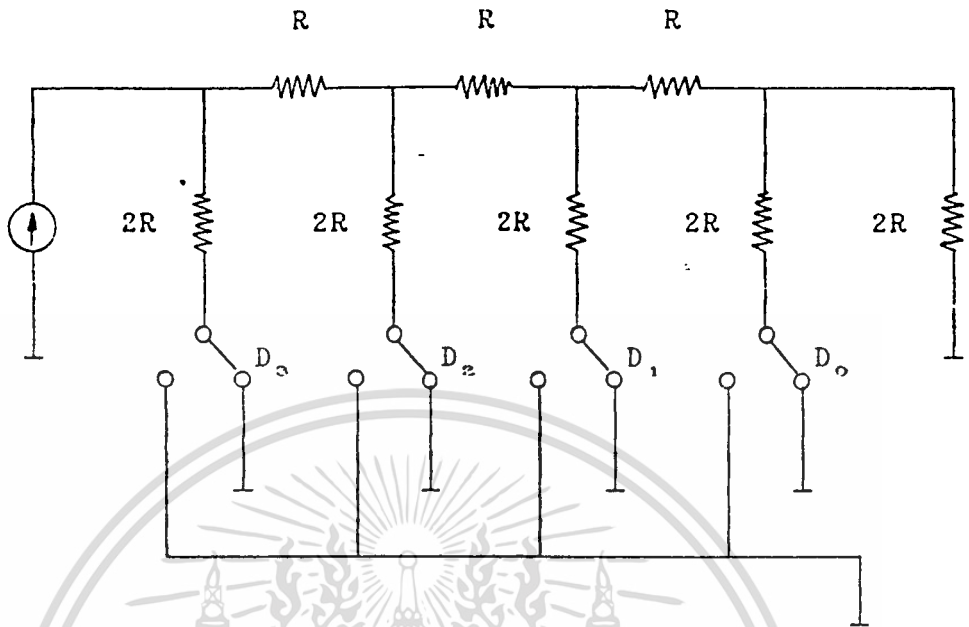
(ง)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 2.33(ค) และสงวนลิขสิทธิ์ไว้สำหรับใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วิธีที่จะแก้ปัญหาของ binary-weighted ก็คือใช้วงจร Ladder แสดงในรูปที่ 2.33 ลักษณะวงจรจะประกอบด้วยวงจร R-2R Ladder ซึ่งใช้ความต้านทานเพียง 2 ค่า จึงตัดปัญหาเรื่องย่านของความต้านทาน เพราะสามารถใช้ความต้านทานที่ทำจากชิปได้ จึงแก้ปัญหาในเรื่องความคลาดเคลื่อนของตัวต้านทานได้ในวงจร R-2R Ladder นี้ อิมพีแดนซ์ที่จุดต่างๆ ในวงจรจะเริ่มที่ความต้านทานสองตัว คือที่จุด D จากรูปที่ 2.33(ก) จะได้ $2R$ กับ $2R$ ขนานกันเหลือ R ดังในรูปที่ 2.33(ข) และในรูปที่ 2.33(ข) นี้ที่จุด C มี R อนุกรมกับ R รวมเป็น $2R$ ฉะนั้นที่จุด C จะมี $2R$ ขนานกับ $2R$ อีก ฉะนั้นวงจรเมื่อขยับหมดแล้วจะได้วงจรดังรูปที่ 2.33(จ) รูปที่ 2.34 ผลรวมของ ladder อิมพีแดนซ์เมื่อมองเข้าไปด้านซ้ายของจุดใดจุดหนึ่ง เราจะเห็น R เสมอ และถ้าดูทางด้านขวาเราก็จะเห็น $2R$ ปรากฏกรณีทางอิมพีแดนซ์เช่นนี้เป็นหัวใจในการวิเคราะห์ D/A Converter แบบใหม่



รูปที่ 2.34 แสดงถึง Ladder Impedance



รูปที่ 2.35 D/A Conversion with R-2R Ladder

จากรูปที่ 2.35 แสดงวงจร Ladder ซึ่งปกติ D/A Converter จะมีกระแสอ้างอิงที่กำหนดให้โดยผู้ใช้จากวงจรสมมติให้กระแสอ้างอิงเท่ากับ 2 mA ดังนั้นที่ทางขวาของจุด A เรา จะเห็น $2R$ กระแสอินพุท 2 mA จะถูกแบ่งออกเท่าๆกันที่จุด A ในทำนองเดียวกันที่จุด B มี $2R$ ขนานกับ $2R$ กระแสก็จะถูกแบ่งออกเป็นสองส่วนเท่าๆ กันคือ 0.5 mA และกระแสจะถูกแบ่งเช่น นี้เรื่อยไปจึงทำให้เราได้กระแสที่ไหลจากกราวด์บนคือ $1, 0.5, 0.25$ และ 0.125 mA ดังนั้นจะ ได้กระแสเอาต์พุตเป็น

$$I_{\text{out}} = (D_3 + 2^{-1}D_2 + 2^{-2}D_1 + 2^{-3}D_0) I_{\text{ref}} / 2 \quad \text{---(4)}$$

ซึ่งกระแสเอาต์พุตของ 4 บิต Ladder จะมีค่าตั้งแต่ 0 ถึง $15/16 I_{\text{ref}}$ และถ้ามีอินพุตมากขึ้น เราจะได้กระแสเป็น

$$I_{\text{out}} = (D_{n-1} + 2^{-1}D_{n-2} + \dots + 2^{1-n}D_0) I_{\text{ref}} / 2 \quad \text{---(5)}$$

และถ้าพิจารณาในรูปของแรงดันก็จะได้ออกเป็น

$$V_{out} = -V_{ref} (D_{n-1}2^{-1} + D_{n-2}2^{-2} + \dots + D_12^{-(n-1)} + D_02^{-n}) \quad \text{---(6)}$$

หรือ

$$V_{out} = -V_{ref}2^{-n} (D_{n-1}2^{n-1} + D_{n-2}2^{n-2} + \dots + D_12^1 + D_02^0) \quad \text{---(7)}$$

2.3.2. ANALOG TO DIGITAL CONVERTER (ADC)

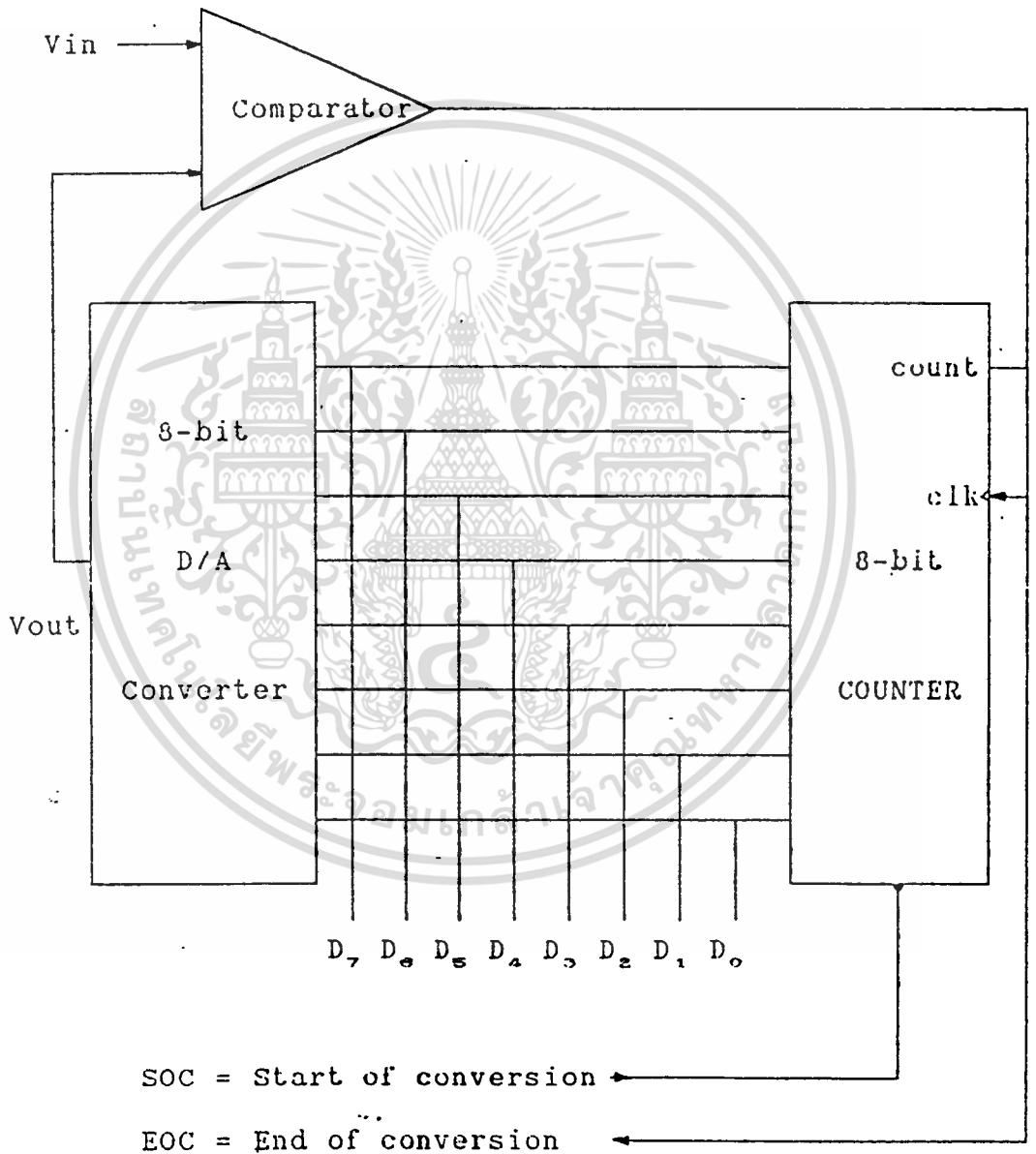
1. The Counter Methode of A/D Conversion

จากรูปที่ 2.36 แสดงวิธีการของ A/D Convert ที่ง่ายแต่ไม่ค่อยนิยมใช้กันเพราะว่ามีความคลาดเคลื่อนมาก จากวงจรจะว่ามี V_{in} เป็นอนาล็อกอินพุตโวลต์เต็ม D_7 ถึง D_0 เป็นดิจิตอลเอาต์พุตซึ่งหลักการของวิธี Counter Methode คือ จะนำเอาค่าที่เคาท์เตอร์นับได้นั้นไปป้อนเข้าวงจร D/A จากนั้นวงจร D/A ก็จะเปลี่ยนค่า binary ที่นับได้นั้นให้เป็นค่าอนาล็อกแล้วจึงนำไปเปรียบเทียบกับค่าโวลต์เต็มอินพุตรับเข้ามา ถ้าเท่ากันวงจรเคาท์เตอร์ก็จะหยุดนับ ซึ่งจะทำได้ค่าอนาล็อกที่ป้อนเข้ามาแต่ยังไม่เท่าวงจรเคาท์เตอร์ก็จะนับเพิ่มขึ้นอีกหนึ่ง แล้วเปลี่ยนให้เป็นอนาล็อก จากนั้นจึงส่งไปเปรียบเทียบกับอนาล็อกใหม่จนกว่าจะเท่ากันจึงหยุดนับและจะได้ค่าดิจิตอลที่มีค่าเท่ากับค่าอนาล็อกที่ป้อนเข้ามา

การทำงานของ A/D Conversion แบบ Counter Methode มีลักษณะดังนี้ คือ เริ่มแรกเมื่อ Start Pulse เป็น low ก็จะทำให้เคาท์เตอร์ถูกเคลียร์และเมื่อ Start Pulse เป็น high เคาท์เตอร์ก็พร้อมจะนับ ดังนั้น V_{out} ซึ่งก็คือเอาต์พุตของ D/A ก็จะเป็นศูนย์ด้วย และเมื่อเปรียบเทียบกับอนาล็อกอินพุตแล้ว ถ้าผลการเปรียบเทียบไม่เท่ากันเอาต์พุตของ OP-AMP ก็จะเป็น high และชาก็จะเป็น high และชาก็จะเป็น Count เป็น high ด้วย จึงทำให้เคาท์เตอร์เริ่มนับโดยจะนับขึ้นจากศูนย์ และถูกเปลี่ยนให้เป็นค่าอนาล็อกโดย D/A Converter หลังจากนั้นจะถูกส่งไปเปรียบเทียบกับอนาล็อกอินพุต ปรากฏที่ V_{in} ยิ่งมากกว่า V_{out} เอาต์พุตของ OP-AMP ก็ยังเป็น high และเมื่อ clock ลุกต่อไปเข้ามาเคาท์เตอร์ก็จะนับเพิ่มขึ้นอีกหนึ่งจากจะถูกเปลี่ยนให้เป็นค่าอนาล็อกและเปรียบเทียบกับอนาล็อกอินพุตเป็นเช่นนี้เรื่อย ๆ ไปจนกว่าจะได้ค่า V_{out} ที่เท่ากับหรือสูงกว่า V_{in} ก็จะทำให้ขา count กลายเป็น low จึงทำให้เคาท์เตอร์หยุดนับตอนนี้เอาต์พุต D_7 - D_0 ก็จะเป็นค่าดิจิตอลที่เท่ากับค่าของอนาล็อกอินพุตและขอบที่ตกลงของขา count ก็จะใช้เป็นสัญญาณ End of Conversion ถึงตอนนี้การเปลี่ยนก็จะสิ้นสุด

ถ้าอนาล็อกอินพุตหรือ V_{in} เปลี่ยนค่าใหม่วงจรภายนอกก็จะต้องส่ง Start Pulse ลูกใหม่เข้ามาที่ขา Start of conversion เพื่อเคลียร์การนับ แล้วจึงเริ่มรอบการเปลี่ยนใหม่อีกที

ข้อเสียที่สำคัญของ A/D แบบ Count Methode ก็คือความเร็วในการเปลี่ยนซ้ำ และเวลาใช้ในการเปลี่ยนค่าอนาล็อกแต่ละค่าให้เป็นค่าดิจิทัลจะไม่เท่ากัน กล่าวคือถ้าค่าอนาล็อกมีค่าน้อยก็จะใช้เวลาในการเปลี่ยนน้อยและถ้าค่าอนาล็อกมีค่ามากก็จะใช้เวลาในการเปลี่ยนมาก



รูปที่ 2.36 แสดง A/D Conversion with Counter

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2. Successive Approximation A/D Conversion

A/D Conversion แบบที่นิยมใช้มากที่สุดคือแบบ Successive Approximation ซึ่งมีหลักการทำงานดังนี้คือเริ่มแรกก่อนที่เอาต์พุทของ D/A Converter ถูกส่งไปเปรียบเทียบกับอนาล็อกอินพุทที่ OP-AMP คอมพาราเตอร์นั้น ความแตกต่างเป็นเท่าไรขึ้นอยู่กับรีจิสเตอร์ SAR จะป้อนข้อมูลดิจิตอลออกมาถ้าไม่เท่ากับค่าอนาล็อกอินพุทของ OP-AMP ก็จะส่งผลไปยัง control เพื่อให้ไป set ค่าในรีจิสเตอร์ SAR ใหม่ แล้วจึงเปลี่ยนให้เป็นอนาล็อกจากนั้นจึงส่งไปเปรียบเทียบกับอนาล็อกอินพุทที่ OP-AMP คอมพาราเตอร์ จนกว่าจะเท่ากันจึงจะหยุด เมื่อการเปลี่ยนแปลงสิ้นสุดลงข้อมูลดิจิตอลที่ได้นั้นจะถูกส่งมาอยู่ที่เอาต์พุทบัฟเฟอร์รีจิสเตอร์

การทำงานของ A/D Conversion แบบ Successive Approximation คือ เมื่อสัญญาณ Start of Conversion เป็น low รีจิสเตอร์ SAR จะถูกเคลียร์ให้เป็นศูนย์และเมื่อสัญญาณ Start of conversion เป็น high การเปลี่ยนของ A/D แบบ Successive Approximation Methode จึงจะเริ่มขึ้นโดยการ set บิต MSB ของรีจิสเตอร์ SAR หรืออีกนัยหนึ่งก็คือ ระหว่างสัญญาณลูกแรกของวงจรคอนโทรลโหลด High MSB เข้าไปในรีจิสเตอร์ SAR ซึ่งเอาต์พุทของรีจิสเตอร์ SAR จะมีค่าเป็น 10000000 ดังนั้นค่าของดิจิตอลเอาต์พุท V_{out} จึงกระโดดไปเป็น 128/255 เท่าของค่าฟูลสเกลถ้า V_{in} มากกว่า V_{ref} สัญญาณที่ได้จากการเปรียบเทียบจะเป็นลบ วงจรคอนโทรลจะ reset MSB ในทางกลับกันถ้า V_{out} น้อยกว่า V_{ref} การเปรียบเทียบจะได้เอาต์พุทเป็นบวก จึงทำให้ MSB ถูก Set สมมติว่า MSB ไม่ถูก Reset รีจิสเตอร์ SAR ก็จะมีข้อมูลเป็น 10000000 และเมื่อสัญญาณนาฬิกาถูกต่อไปเข้ามาก็จะ set บิต D_0 ของรีจิสเตอร์ SAR ดังนั้นดิจิตอลเอาต์พุทจึงมีค่าเป็น 11000000 ตอนนี้อาจของ V_{out} เป็น 192/255 เท่าของค่าฟูลสเกลถ้า V_{in} มากกว่า V_{ref} เอาต์พุทของ OP-AMP จะเป็นลบทำให้ D_0 ถูก Reset แต่ถ้า V_{out} ยังน้อยกว่า V_{ref} บิต D_0 ก็จะต้องถูก Set ต่อไป การทำงานจะเป็นเช่นนี้เรื่อยไป คือบิตทั้งหมดจะถูก Set และ Reset เพื่อนำไปทดสอบ ถ้า V_{out} มากกว่า V_{ref} บิตนั้นจะถูก Reset ด้วยวิธีนี้ทุกบิตจะถูกเซต, ทดสอบและรีเซตถ้าจำเป็นด้วยการทำงานของวงจรที่เร็ว การเปลี่ยนจะสิ้นสุดหลังสัญญาณนาฬิกาผ่านไป 8 ลูก

เมื่อการเปลี่ยนแปลงสิ้นสุดลงวงจรคอนโทรลจะส่งสัญญาณ End of Conversion ออกไปและขอบที่ตกลงของสัญญาณนี้จะเปิดบัฟเฟอร์รีจิสเตอร์ เพื่อเปิดบัฟเฟอร์รีจิสเตอร์ให้ข้อมูลดิจิตอลสามารถเข้าไปในบัฟเฟอร์รีจิสเตอร์ได้ และค่าดิจิตอลที่ได้นี้ก็จะต้องอยู่จนกระทั่งเราเริ่มรอบการเปลี่ยนใหม่

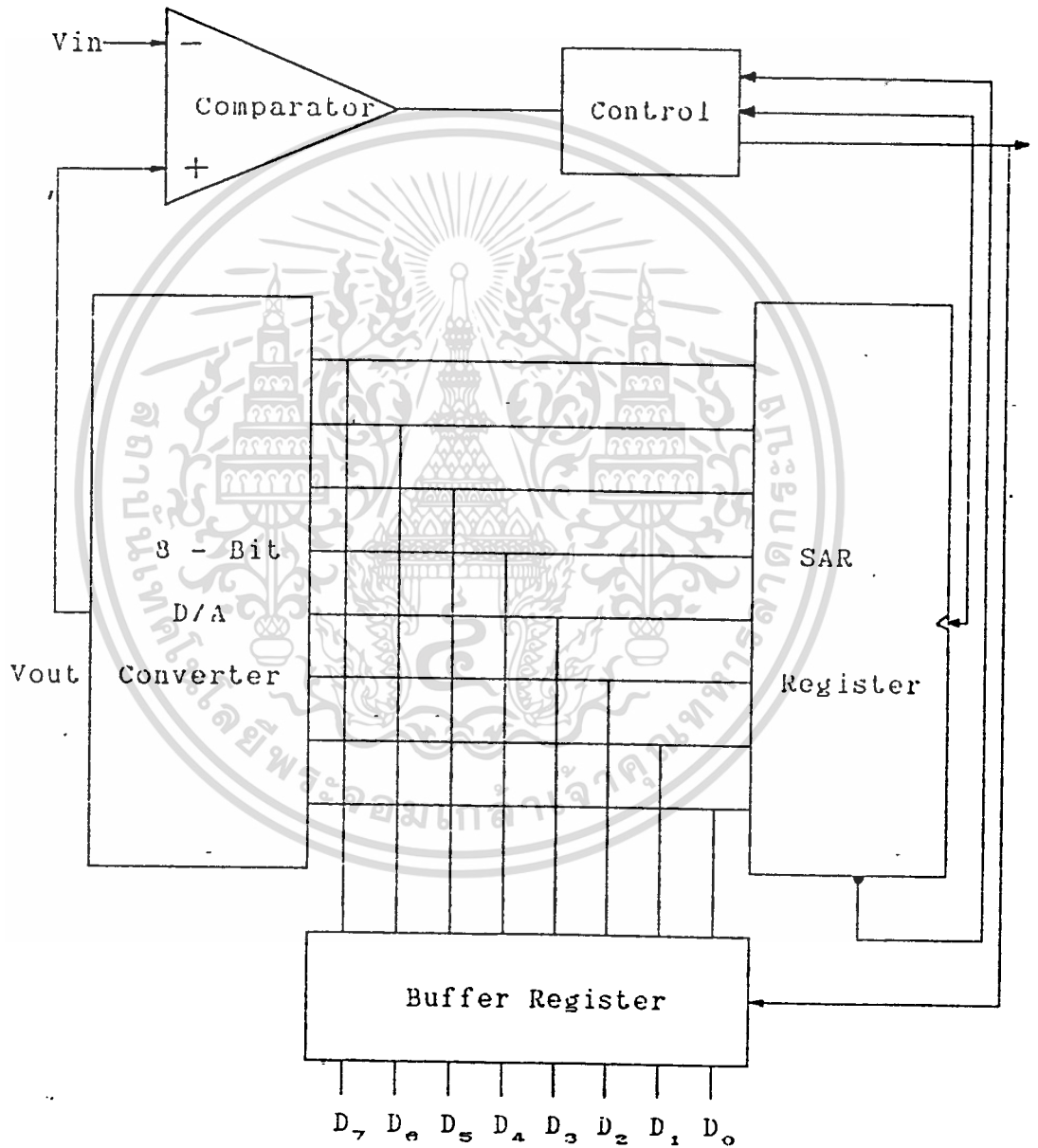
ข้อดีประการสำคัญของ Successive Approximation คือความเร็วซึ่งจะใช้เวลาเพียง n Clock Pulse เพื่อทำ n -Bit Resolution ของสัญญาณอนาล็อก ซึ่งเป็นสิ่งที่พัฒนาให้เหนือกว่าแบบ Counter Methode

CLK = Clock

EOC = End of conversion

SOC = Start of conversion

SAR = Successive approximation register



รูปที่ 2.38 แสดง A/D Conversion by Successive Approximation

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

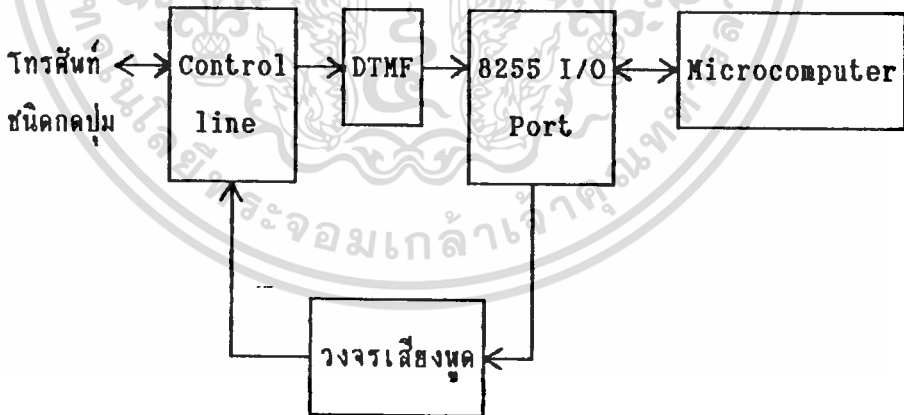
บทที่ 3

การออกแบบ

ในบทนี้จะกล่าวถึงการออกแบบ ซึ่งเป็นการออกเกี่ยวกับระบบของฮาร์ดแวร์และการเขียนโปรแกรมในส่วนฮาร์ดแวร์ของระบบแจ้งผลการสอบคัดเลือกนั้น จะประกอบด้วยส่วนต่างๆ ซึ่งจะแบ่งออกเป็น 4 ส่วนใหญ่ดังนี้คือ

1. ส่วนควบคุมการติดต่อทางโทรศัพท์
2. ถอดรหัส DTMF (DTMF Decoder)
3. ส่วนของการบันทึกสัญญาณเสียง
4. ส่วนของการควบคุม (8255 I/O Port)

ส่วนประกอบต่างๆของระบบสามารถแสดงโดย บล็อกไดอะแกรม ข้างล่างนี้



รูปที่ 3.1 บล็อกไดอะแกรมการทำงานของระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

ในระบบของฮาร์ดแวร์ดังกล่าว จะมีส่วนประกอบเพียง 4 ส่วนแรกเท่านั้นโดยจะทำงานสัมพันธ์กันอย่างใกล้ชิด โดยการใช้ซอฟต์แวร์จากไมโครคอมพิวเตอร์ซึ่งจะทำงานในลักษณะของกระบวนการคือ ตรวจจับสัญญาณเรียกเข้าจากหูโทรศัพท์แล้วถ่ายทอดสัญญาณเสียงถอดรหัสประจำเอกสารนี้เป็นตัวสอบ กลับรับด้วยเสียงพูดจากนั้นก็วางหูโทรศัพท์นั้น ไม่นานญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

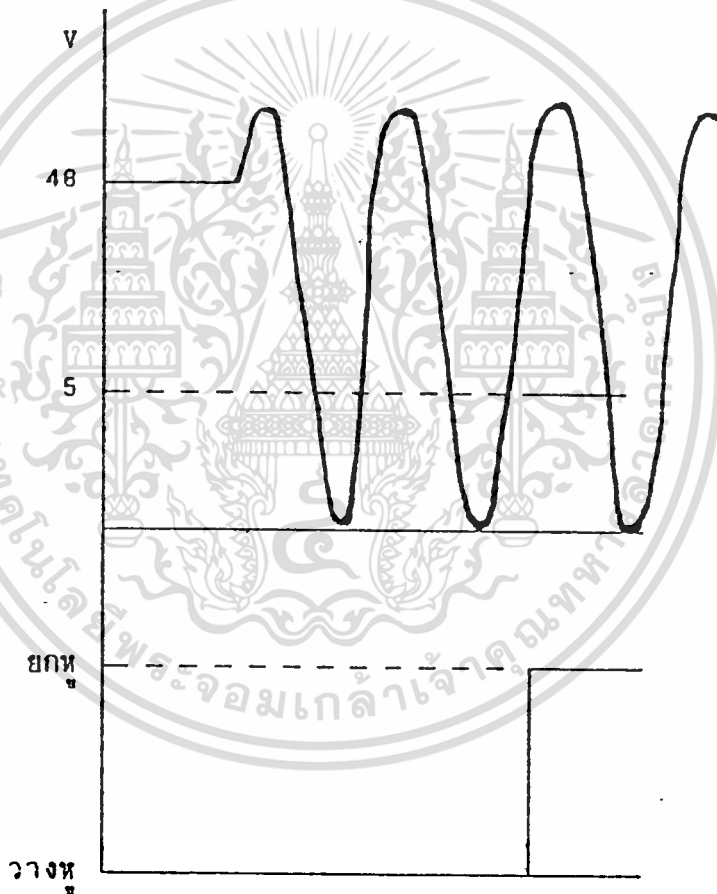
3.1. ส่วนควบคุมการติดต่อทางโทรศัพท์

ในส่วนนี้นับเป็นส่วนแรกและเป็นส่วนสำคัญของการที่สัญญาณจะถูกส่งผ่านเข้ามาในระบบของเครื่อง ในส่วนนี้จะแยกออกเป็น 2 ส่วนคือ

ส่วนการตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง -

ส่วนการยกหูและวางหู

3.1.1. ส่วนการตรวจจับสัญญาณกริ่ง



รูปที่ 3.2 สภาวะแรงดันไฟฟ้าของสายโทรศัพท์

การยกหูโทรศัพท์ เราอาศัยพื้นฐานทางสัญญาณที่ว่าในขณะที่สายว่างคู่สายโทรศัพท์จะมีแรงดันประมาณ 48 โวลต์ ซึ่งจ่ายมาจากชุมสายโทรศัพท์ และเมื่อผู้เรียกเรียกเข้ามาทางชุมสายจะส่งสัญญาณกระดิ่งมา มีขนาดแรงดันเป็น $100\text{ V}_{\text{p-p}}$ เป็นเวลา 1 วินาที และหยุดเป็นเวลา

เอกสารนี้ 4 วินาที เป็นจังหวะแบบนี้ ซึ่งแรงดันนี้ จะทำให้กระดิ่งภายในเครื่องโทรศัพท์ทำงานและทางชุมสาย ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จะรับทราบการรอกหูโทรศัพท์จากการที่เราออกหูโทรศัพท์ซึ่งสวิทช์ภายในเครื่องโทรศัพท์ จะทำที่ต่อคู่สายเข้ากับวงจรภายใน ซึ่งมีความต้านทานทางกระแสตรงต่ำก็จะเกิดการครบวงจรขึ้น ทำให้แรงดันไฟฟ้า 48 โวลต์ ลดลงเหลือ 5-10 โวลต์ เมื่อชุมสายรับรู้แล้วก็จะต่อคู่สายของเรากับผู้เรียกเข้าด้วยกัน และจากหลักการดังกล่าวส่วนของการตรวจสอบเราก็อาศัยช่วงสัญญาณกระดิ่ง กรณีที่มีผู้เรียกเข้ามา) มาทำการดีเท็ค (Detect) แล้วส่งสัญญาณไปยังไมโครคอมพิวเตอร์ว่ามีคนโทรเข้าซึ่งเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ก็จะส่งสัญญาณไปยังคียบให้ส่วนควบคุมการรอกหู ทำการรอกหูเพื่อทำการติดต่อและถ่ายทอดสัญญาณระหว่างวงจรต่างๆ กับคู่สายโทรศัพท์ต่อไป

ในการออกแบบ เราออกแบบให้ตรวจจับสัญญาณกริ่งแทนการเฝ้ารอคอยสัญญาณกริ่งของพนักงาน ซึ่งในกรณีนี้ได้ใช้อุปกรณ์เชื่อมต่อทางแสง (Opto Couple) เพื่อป้องกันการรบกวนจากสัญญาณต่างๆ ที่สอดแทรกเข้ามาระหว่างกลางทางซึ่งวงจรตรวจจับสัญญาณกริ่งแสดงไว้ในรูปที่ 3.3

3.1.2. ส่วนการรอกหูและการวางหู

ในส่วนนี้การออกแบบให้ทำหน้าที่ยกหู หลังจากที่ยังวงจรตรวจจับสัญญาณกริ่งตรวจพบสัญญาณกริ่ง และทำการวางหูเมื่อสิ้นสุดการสนทนา พร้อมกับนั้นวงจรนี้จะทำหน้าที่รับเอาสัญญาณความถี่ DTMF อีกด้วย

วงจรส่วนนี้จะประกอบด้วยรีเลย์ 2 ตัว ตัวหนึ่งจะทำหน้าที่ตัดต่อเสียงเข้าสู่สายของโทรศัพท์ และอีกตัวหนึ่งทำหน้าที่รับสัญญาณ DTMF รีเลย์ทั้ง 2 ตัวจะถูกขับด้วยทรานซิสเตอร์ซึ่งจะถูกควบคุมโดยส่วนควบคุมอีกทีหนึ่ง

การทำงานของวงจร

ในสภาวะที่ไม่มีสายภายนอกเข้ามา หรือไม่มีสัญญาณกริ่งสภาวะต่างๆ ของสัญญาณต่างๆ จะเป็นดังต่อไปนี้

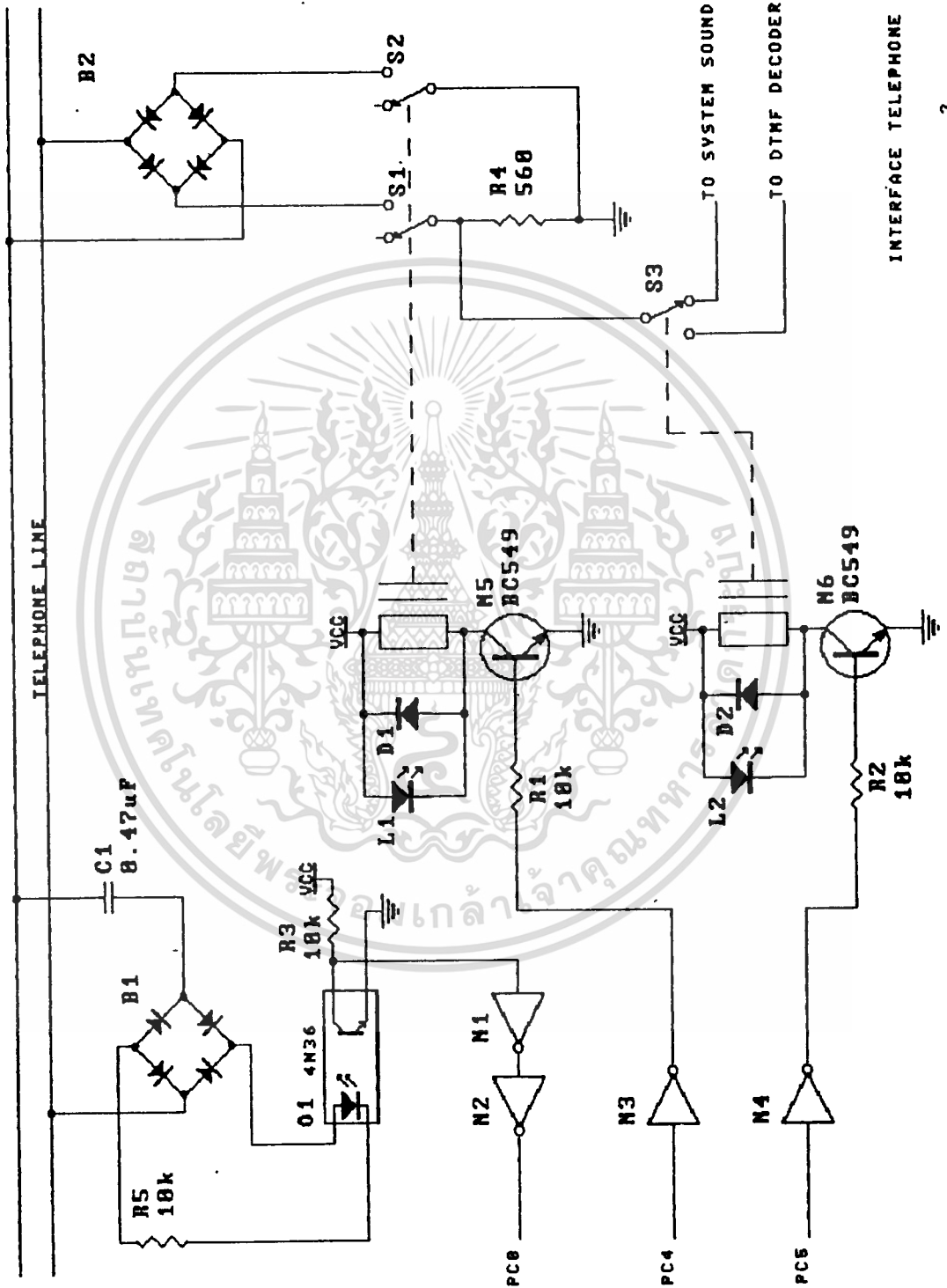
สัญญาณตรวจสอบการรอกหูเป็น Logic "0" เพราะ Opto 4N36 off

สัญญาณหน่วงเวลา จะเป็น Logic "0" เพราะไม่มีการรอกหู

สัญญาณตรวจสอบสาย ก็จะไม่มีการเสียงเข้ามา

ในสภาวะที่มีสัญญาณเสียงกริ่งมาจากองค์การโทรศัพท์สัญญาณจะถ่ายทอดผ่านตัวเก็บประจุ $0.47 \mu\text{F}$ ผ่านวงจรแปลงไฟเป็นกระแสตรงไปเลี้ยงไดโอดเปล่งแสงภายใน Opto 4N36 โดยมีตัวต้านทาน $10 \text{ K}\Omega$ จำกัดขนาดกระแสไว้ทำให้โฟโตทรานซิสเตอร์นำกระแสสัญญาณ ตรวจสอบการรอกหู จึงเป็น Logic "1" เมื่อวงจรไมโครโปรเซสเซอร์อ่านพบสัญญาณตรวจสอบการวางหูนี้ก็จะสั่งให้ทำการรับสายไว้และส่งสัญญาณไปควบคุมวงจรเสียงตอบรับด้วย นั่นก็คือเมื่อมีเสียงกริ่งเข้ามาวงจรจะทำงานตามขั้นตอนดังต่อไปนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



INTERFACE TELEPHONE LINE

รูปที่ 3.3 วงจรตรวจสอบสัญญาณกริ่ง

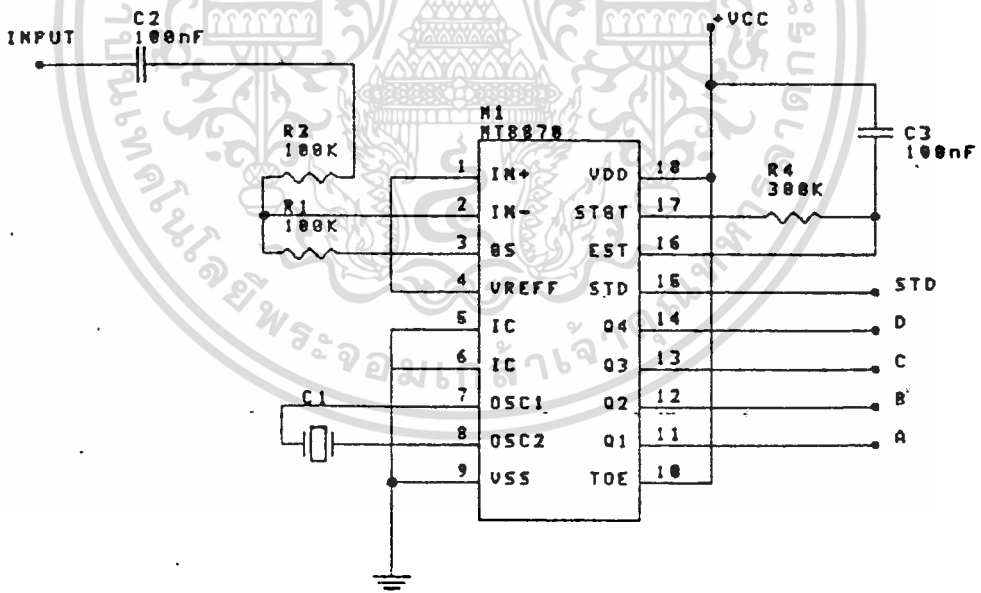
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วงจรตรวจจับสัญญาณริงทำงานที่เอาท์พุทของเครื่องโทรศัพท์เป็น "1"
 วงจรไมโครจะทำการรับสายภายนอกไว้และส่งสัญญาณไปวงจรตอบรับ
 วงจรไมโครรอรับสัญญาณการกดหมายเลขจากผู้เรียก

3.2. วงจรถอดรหัส DTMF (DTMF Decoder)

ในการออกแบบวงจรการถอดรหัส DTMF เนื่องจากเราเลือกใช้ไอซีสำเร็จรูปที่มีวงจร
 การต่อใช้งานอยู่แล้ว สำหรับวงจรถอดรหัส DTMF นั้น เมื่อผู้เรียกกดหมายเลขหลังจากได้รับการ
 ตอบรับเรียบร้อยแล้ว สัญญาณความถี่สองความถี่ผสมกันมาจะเข้าสู่วงจรถอดรหัส DTMF MT8870
 เมื่อถอดรหัสแล้วจะได้เอาท์พุทออกมาเป็น 4 บิต แล้วส่งไปส่วนควบคุมต่อไป ซึ่งรายละเอียดของ
 วงจรแสดงไว้ดังนี้

ในยุคก่อนการออกแบบวงจรถอดรหัสความถี่ของโทรศัพท์ มักใช้ไอซีจำพวกเฟสล็อกกลูป
 ซึ่งสร้างปัญหาสารพัดไม่ว่าเรื่องของความถี่เปลี่ยนแปลง การปรับแต่งวงจร วงจรมีขนาดใหญ่
 เพราะต้องใช้ไอซีจำนวนมาก



รูปที่ 3.4 วงจรถอดรหัส DTMF

ขั้นตอนการทำงาน

เมื่อผู้เรียกกดหมายเลขเข้ามา หลังจากได้รับการตอบรับแล้วจะมีสัญญาณสองความถี่ (คือ
 เอกสารนี้ความถี่ต่ำและความถี่สูง) รั่วผสมกันมาเข้าสู่วงจร DTMF Decoder ตัวไอซี MT8870 จะทำหน้าที่
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ถอดรหัสออกมาเป็นสัญญาณดิจิทัล 4 บิต ตัวรหัสแต่ละตัวอยู่ในวงจรเพื่อเป็นตัวกำเนิดความถี่อ้างอิง เพื่อใช้ในการถอดรหัส DTMF สำหรับความถี่ที่ผลิตคือ 3.59 MHz สำหรับ R_1 และ R_2 ต่อไว้ เพื่อทำหน้าที่เป็นอัตราการขยายทางด้านเอาต์พุตและเป็นตัวกำหนดอิมพีแดนซ์ โดสที่

$$\text{อัตราการขยาย } A_v = R_1 / R_2$$

$$\text{อิมพีแดนซ์ } Z_{in} = 2 (R_1)^2 + (R_2)^2$$

การตรวจสอบสัญญาณ ก่อนที่จะมีการถอดรหัสที่เอาต์พุต จะมีการตรวจความถี่ช่วงที่เข้ามาว่ามีระยะเวลาตามที่กำหนดหรือไม่ โดยการสังเกตจากระยะเวลาการกดปุ่มโทรศัพท์ ซึ่งต้องมีความถี่ออกมาเป็นช่วงเวลาพอสมควรมิฉะนั้นวงจรนี้จะถือว่าสัญญาณไม่ถูกต้อง ส่วนช่วงเวลายาวเท่าใด สามารถตั้งได้โดยการใช้ RC ต่อภายนอกในที่นี้คือ R_3 และ C_3 สัญญาณที่ขา Est เป็นตัวตรวจสอบความถี่ที่เข้ามาว่าถูกต้องหรือไม่โดยสัญญาณที่ขา Est จะเป็นไฮกิลี่เคียงกับระยะเวลาที่มีความถี่ DTMF เข้ามาทำให้ Vc สูงขึ้น ตัวเก็บประจุ C_3 จะคายประจุทำให้แรงดัน Vc สูงขึ้นจนถึงค่าเทรชโฮลด์ (Traeshold) วงจรถอดรหัสจึงทำการถอดรหัสออกเป็นตัวเลข 4 บิต

สำหรับการคัทโธดนั้นหมายถึงช่วงคาบเวลาของความถี่ที่เข้ามาซึ่งต้องนานเท่ากับหรือมากกว่าช่วงเวลาที่เรที่ตั้งไว้โดยการใช้ R_3 และ C_3 คือถ้ามีสัญญาณความถี่ที่เข้ามาสั้นกว่าก็จะมีผลการถอดรหัส

ถ้าต้องการจะดูทางด้านคุณสมบัติและวงจรภายในจะแสดงไว้ในบทที่ 2 ในส่วนของทฤษฎี

3.3. ส่วนของการบันทึกสัญญาณเสียง

ส่วนนี้ได้แยกออกจากระบบของส่วนต่างๆ ทั้งสี่ซึ่งเป็นขั้นตอนหรือวิธีการในการที่จะเก็บข้อมูลจากสัญญาณเสียงอนาล็อก ให้เป็นข้อมูล ในส่วนนี้จะมีการทำงานแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ

3.3.1. DIGITAL TO ANALOG CONVERTER (DAC)

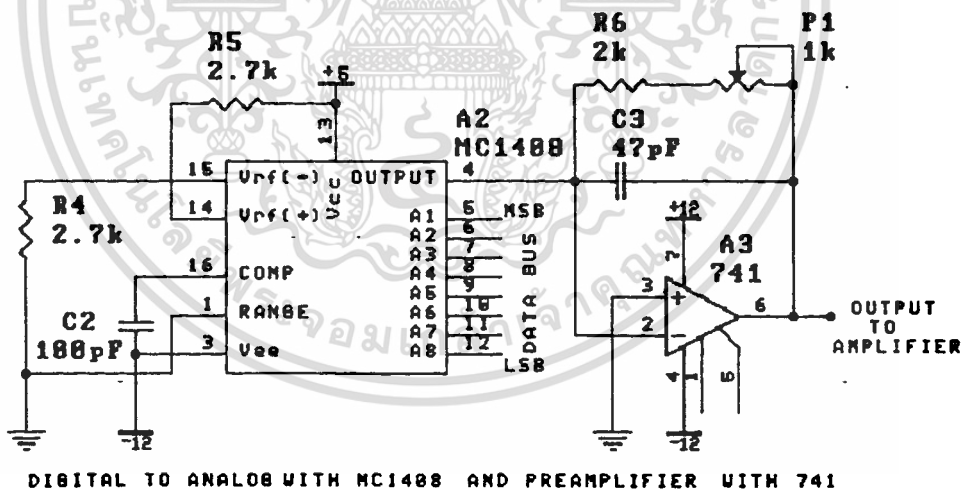
การควบคุมอุปกรณ์หลายชนิดด้วยคอมพิวเตอร์ต้องอาศัยวงจรแปลงข้อมูลเป็นอนาล็อกเพื่อให้สามารถสั่งการได้อย่างถูกต้อง วงจรที่ใช้เป็นวงจรที่สร้างสัญญาณอนาล็อกที่แปรตามข้อมูลดิจิทัลที่ได้รับ เรียกว่าอุปกรณ์ DAC (Digital to Analog Converter) อุปกรณ์ประเภทนี้อาจจะมีเอาต์พุตเป็นระดับของแรงดันไฟฟ้า หรืออาจเป็นการเปลี่ยนแปลงของปริมาณการไหลของกระแสไฟฟ้าก็ได้ ซึ่งอุปกรณ์แบบหลังนี้ผู้ใช้ต้องออกแบบวงจรสำหรับแปลงกระแสเป็นแรงดันไฟฟ้ายิ่ง ซึ่งจะทำให้สามารถเลือกช่วงของแรงดันไฟฟ้าได้ตามต้องการ

ในอุดมคติอุปกรณ์ DAC ควรจะต้องมีคุณสมบัติ 2 ประการคือ สามารถสร้างระดับสัญญาณ
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเฉพาะเท่านั้น เมื่อผู้ใดเห็นประโยชน์หรือข้อผิดพลาด
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ไฟฟ้าใดๆ ก็ได้ในช่วงที่กำหนดและใช้เวลาในการแปลงสัญญาณเป็นศูนย์ ในทางปฏิบัติอุปกรณ์ดังกล่าวไม่สามารถสร้างระดับของสัญญาณไฟฟ้าแบบอนาล็อกจริงๆ ได้ทุกระดับ แต่จะสามารถสร้างสัญญาณให้ใกล้เคียงมากขึ้นถ้าจำนวนบิตข้อมูลที่ส่งให้มีจำนวนมากขึ้น ดังนั้นอุปกรณ์แปลงสัญญาณขนาด 8 บิตจะสามารถสร้างสัญญาณได้ถูกต้องกว่าอุปกรณ์ขนาด 4 บิต

ความละเอียด (Resolution) ของการแสดงระดับสัญญาณของอุปกรณ์แปลงสัญญาณ หมายถึงการเปลี่ยนแปลงระดับของสัญญาณเมื่อมีการเปลี่ยนแปลงค่าทางดิจิทัลทีละหนึ่ง อุปกรณ์ขนาด 8 บิตที่ใช้กับแรงดันไฟฟ้าเต็มพิสัย (Full Scale) 10 โวลต์ จะมีค่าความคลาดเคลื่อนละเอียด 39.1 มิลลิโวลต์ ถ้าเป็น DAC 12 บิตจะมีความละเอียด 2.4 มิลลิโวลต์ เมื่อทราบค่าของแรงดันไฟฟ้าเต็มพิสัยสมมุติเป็น 10 โวลต์ ระดับไฟฟ้าสูงสุดที่สร้างโดย DAC ขนาด 8 บิตจะหาได้จาก $255/256 * 10 = 9.960375$ โวลต์

สำหรับเวลาในการแปลงข้อมูลของ DAC นั้นเรียกว่า Setting Time ซึ่งมีค่าตั้งแต่ 100 นาโนวินาที จนถึง 1.5 ไมโครวินาที ซึ่งผู้เขียนโปรแกรมควรจะต้องระวังไม่ส่งข้อมูลต่อเนื่องกันเร็วเกินไปกว่าเวลาที่ใช้ในการแปลงสัญญาณนี้จะมีนั้นอุปกรณ์จะไม่ทำงานได้อย่างถูกต้อง



รูปที่ 3.5 วงจร DAC

3.3.2. ANALOG TO DIGITAL CONVERTER (ADC)

อุปกรณ์ทางไฟฟ้าจำนวนมากทำงานด้วยสัญญาณอนาล็อก ขณะที่ระบบคอมพิวเตอร์เป็นดิจิทัล จึงต้องมีวงจรแปลงสัญญาณจากอนาล็อกเป็นดิจิทัลเพื่อให้ระบบคอมพิวเตอร์สามารถรับ

รูปปรากฏการณ์ต่างๆ ได้อย่างถูกต้องปรากฏการณ์เหล่านี้ได้แก่ การเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิแรงดันไฟฟ้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

อากาศ น้ำหนัก ฯลฯ ซึ่งใช้เซ็นเซอร์แตกต่างกัน เช่น เซ็นเซอร์เหล่านี้จะสร้างสัญญาณไฟฟ้าแบบอนาล็อกซึ่งแปรผันตามค่าต่างๆ ของปรากฏการณ์ที่น่าสนใจ สัญญาณเหล่านี้มักจะมีขนาดน้อยมาก มีหน่วยเป็นไมโครโวลต์หรือมิลลิโวลต์ที่ต้องใช้วงจรปรับปรุงคุณภาพสัญญาณ (Signal Conditioner circuit) ซึ่งขยายขนาดสัญญาณ ลดขนาดของสัญญาณรบกวน ปรับระดับให้ได้ช่วงของสัญญาณตามต้องการ

อุปกรณ์ที่ใช้สำหรับการแปลงสัญญาณอนาล็อกเป็นดิจิทัลที่เรียกสั้นๆ ว่า ADC (Analog to Digital Converter) ซึ่งมีด้วยกันหลายชนิด แบ่งตามหลักการทำงานได้ 4 ชนิด

1. Successive ADC
2. Flash ADC
3. Dual- Slope ADC
4. Delta Mod ADC

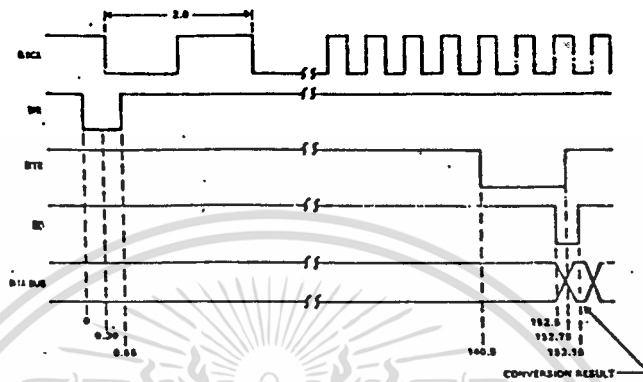
ที่นิยมใช้ทั่วไปได้แก่แบบแรกซึ่งจะนำมาใช้ในโครงการนี้ แบบที่สองเป็นแบบที่มีราคาสูงแต่มีความเร็วในการทำงานสูงมาก แบบที่สามมีราคาถูกแต่มีความเร็วต่ำมักใช้ในเครื่องมือวัดอย่างง่าย แบบที่สี่นิยมใช้กับอุปกรณ์เก็บข้อมูลที่มีหน่วยความจำจำกัดเนื่องจากใช้ที่เก็บข้อมูลน้อยกว่า แต่ก็มีความคลาดเคลื่อนสูงกว่าด้วย

ADC แบบ Successive Approximation จะใช้สัญญาณนาฬิกาเป็นตัวนับประกอบการทำงานเพื่อจะสร้างระดับสัญญาณไปเปรียบเทียบกับสัญญาณอินพุต ถ้าใช้อุปกรณ์นี้ใช้สัญญาณความถี่สูงก็หมายความว่าเวลาที่จะใช้ในการทำงานเพื่อให้ได้ข้อมูลดิจิทัลออกมา (Conversion Time) ก็จะมีน้อยด้วย ผู้ออกแบบวงจรสามารถคำนวณได้ว่าเวลานี้ควรมีค่าเท่าใดจากความถี่ของสัญญาณนาฬิกา และข้อมูลจากช่วงเวลาของอุปกรณ์นี้จะทำให้สามารถคำนวณได้ว่า หลังจากสิ่งให้อุปกรณ์ตัวนี้เริ่มทำงาน โดยการส่งสัญญาณที่ขา WR (หรือขา START) แล้วเป็นเวลาเท่าใดจึงควรจะอ่านข้อมูลจาก ADC (สำหรับ ADC 0804 ถ้าใช้สัญญาณนาฬิกาความถี่ 500 KHz จะใช้เวลาแปลงสัญญาณประมาณ 140 มิลลิวินาที) ในการอ่านข้อมูลนี้ต้องส่งสัญญาณมาให้ ADC ที่ขา RD (หรือขา OE) แล้ว ADC จะส่งข้อมูลออกทางบัสข้อมูล ถ้ายังต้องการข้อมูลตัวต่อไปก็ต้องเริ่มส่งสัญญาณมาเข้าขา WR ใหม่อีกครั้ง

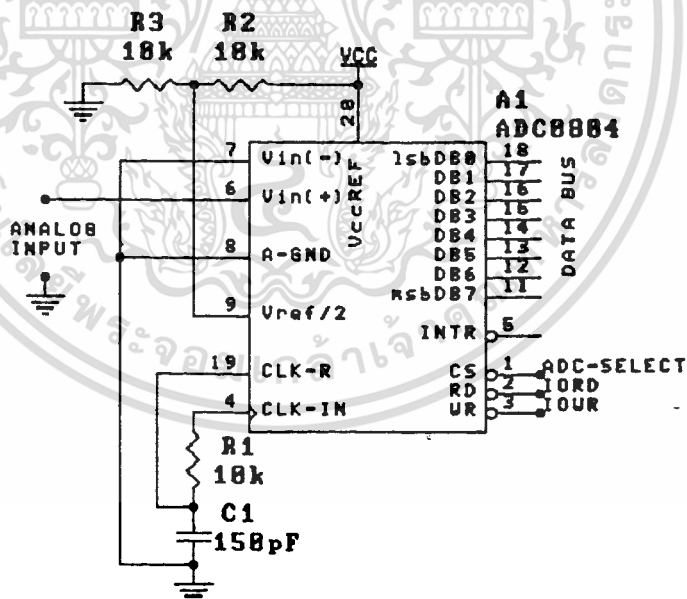
นอกจากนี้ ADC มักจะถูกออกแบบให้ทำงานร่วมกับระบบคอมพิวเตอร์ในแบบอินเทอร์เฟซที่ได้อีก โดยมีขาชื่อ EOC (End of Conversion) หรือ INTR ซึ่งจะปรากฏสัญญาณเปลี่ยนแปลงเมื่อการเปลี่ยนแปลงสิ้นสุดลงซึ่งสามารถนำไปกระตุ้นกระบวนการอินเทอร์เฟซที่ได้นั้นผู้ออกแบบ

เอกสารนี้เป็นระบบอาจจะเขียนโปรแกรมเพื่อการอ่านข้อมูลจาก ADC เป็นโปรแกรมให้การอินเทอร์เฟซแล้วไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เขียนโปรแกรมหลักสำหรับการทำงานทั่วไป และวนกลับมาตรวจสอบตำแหน่งข้อมูลที่โปรแกรมอินเตอร์รัพท์บันทึกไว้ หรืออาจเขียนโปรแกรมสำหรับวนอ่านสถานะของสัญญาณนี้เพื่อจะได้ทราบว่าแปลงข้อมูลเสร็จแล้วหรือยังก็ได้ เมื่อมีการอ่านข้อมูลหนึ่งครั้งจะมีการรีเซตสัญญาณ INTR ด้วย



รูปที่ 3.6 ฟังเวลาการทำงานของ 0804



ANALOG TO DIGITAL WITH ADC 8884

รูปที่ 3.7 วงจร ADC

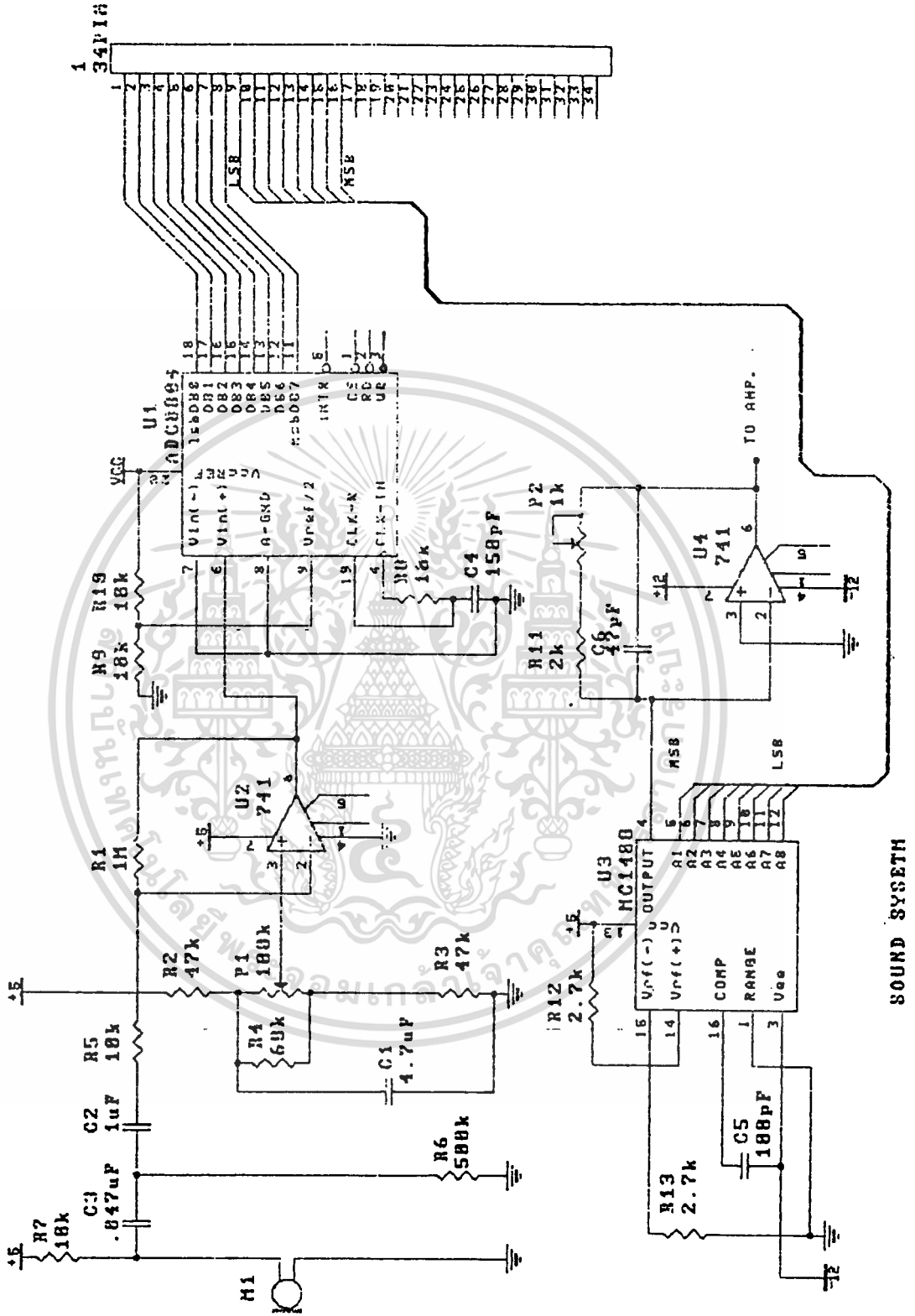
3.3.3. วงจรเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารหลักการทำงาน M_2 จะเป็นตัวรับสัญญาณเสียง จากนั้นจะนำมาขยายโดย U_2 เทียบไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สัญญาณที่ได้มาจากขา 3 จากนั้นสัญญาณเอาต์พุตที่ขา 6 ซึ่งเป็นสัญญาณอนาล็อกจะถูกนำไปแปลงเป็นสัญญาณดิจิทัล โดยใช้ IC U₂ จากนั้นจะถูกนำไปเก็บไว้ในเครื่องคอมพิวเตอร์โดยใช้โปรแกรมที่เขียนขึ้น เสียงจะถูกเก็บเป็นแฟ้มข้อมูล เมื่อต้องการที่จะใช้เสียงที่เก็บบันทึกเครื่องคอมพิวเตอร์จะส่งสัญญาณเสียงที่ถูกเก็บในรูปแบบสัญญาณดิจิทัลออกมา จากนั้นจึงนำสัญญาณที่ไปแปลงเป็นสัญญาณอนาล็อกอีกครั้ง โดยใช้ IC U₃ เอาต์พุตที่ได้จะนำไปใช้งานต้องทำการขยายโดย IC U₄ อีกครั้งเพื่อนำไปใช้ต่อไป



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



SOUND SYSTEM

รูปที่ 3.8 วงจรบันทึกเสียง

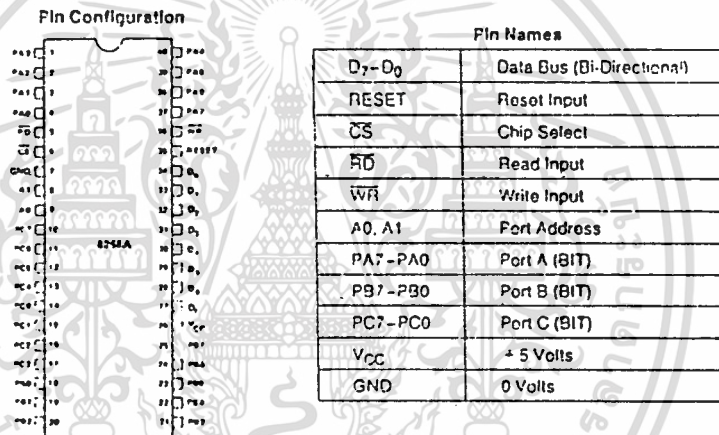
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.4. ส่วนการควบคุม

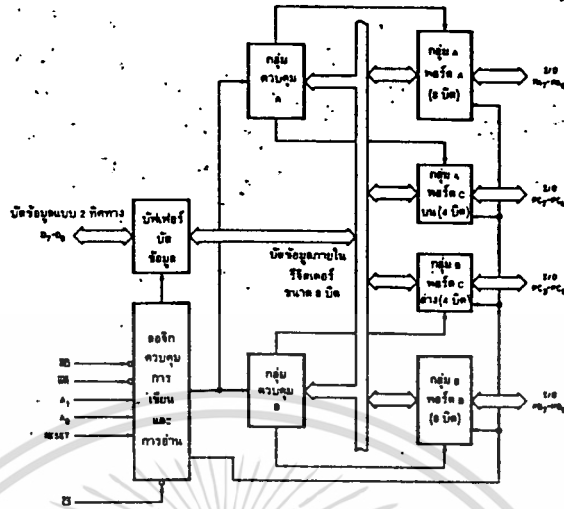
เนื่องจากในส่วนนี้การใช้งาน จะใช้ติดต่อควบคุมการทำงานของระบบทั้งหมดทั้งในส่วนของการต่อกับไมโครคอมพิวเตอร์ และส่วนของฮาร์ดแวร์ที่ต่อกับโทรศัพท์ ดังนั้นจึงเลือกใช้ไอซี 8255 เป็นอินพุท/เอาต์พุทพอร์ต เนื่องจากเป็นไอซีเบอร์ที่ใช้งานไม่ยุ่งยากเป็นที่นิยมนำชื่อได้ง่าย และนอกจากนี้ก็ต้องใช้ไอซีถดหรือสลับกันในการถดหรือสลับสัญญาณซึ่งเลือกใช้ #74LS688 , 74LS139

1. การใช้งานไอซีเบอร์ 8255

ไอซี 8255 นี้จะเป็นไอซี ซึ่งประกอบด้วยพอร์ตใช้งาน 3 พอร์ตและอีก 1 พอร์ต ควบคุมก่อนที่จะใช้ 8255 เราจะส่งข้อมูลไปยังพอร์ตควบคุมก่อนว่าจะให้พอร์ตทั้ง 3 พอร์ต ของ 8255 ที่เหลือนั้นทำหน้าที่อะไรเป็น อินพุท หรือ เอาต์พุทพอร์ต ซึ่งเราจะต้องกำหนดพอร์ตควบคุม ดังรูป



รูปที่ 3.9 ขาของไอซีเบอร์ 8255



รูปที่ 3.10 บล็อกไดอะแกรมของ 8255

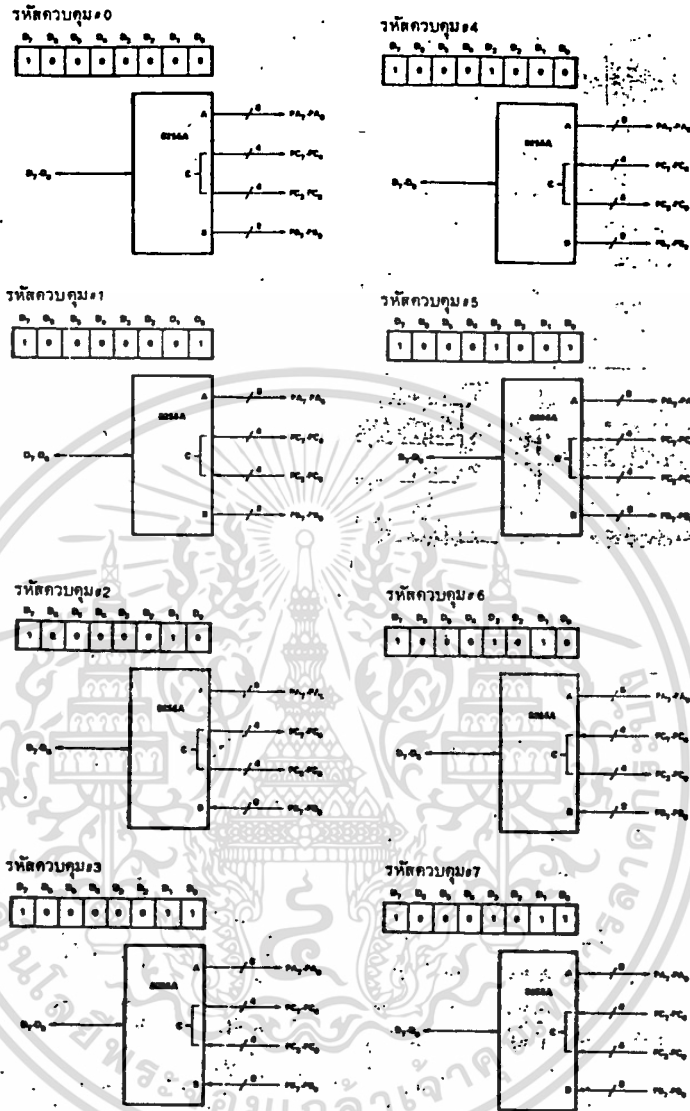
$A_0 - A_1$ ตำแหน่งอินพุตที่ใช้สำหรับชี้ตำแหน่งรีจิสเตอร์ภายใน 8255 ที่ขึ้นอยู่กับความต้องการการติดต่อด้วย

RESET เมื่อขานมีค่าลอจิก "1" ไอซี 8255 จะอยู่ในช่วงรีเซ็ตพอร์ตทุกพอร์ตจะอยู่ในโหมดของอินพุตพอร์ต

$PA_0 - PA_7$ พอร์ตของข้อมูลที่ใช้สำหรับต่อกับอุปกรณ์ภายนอก

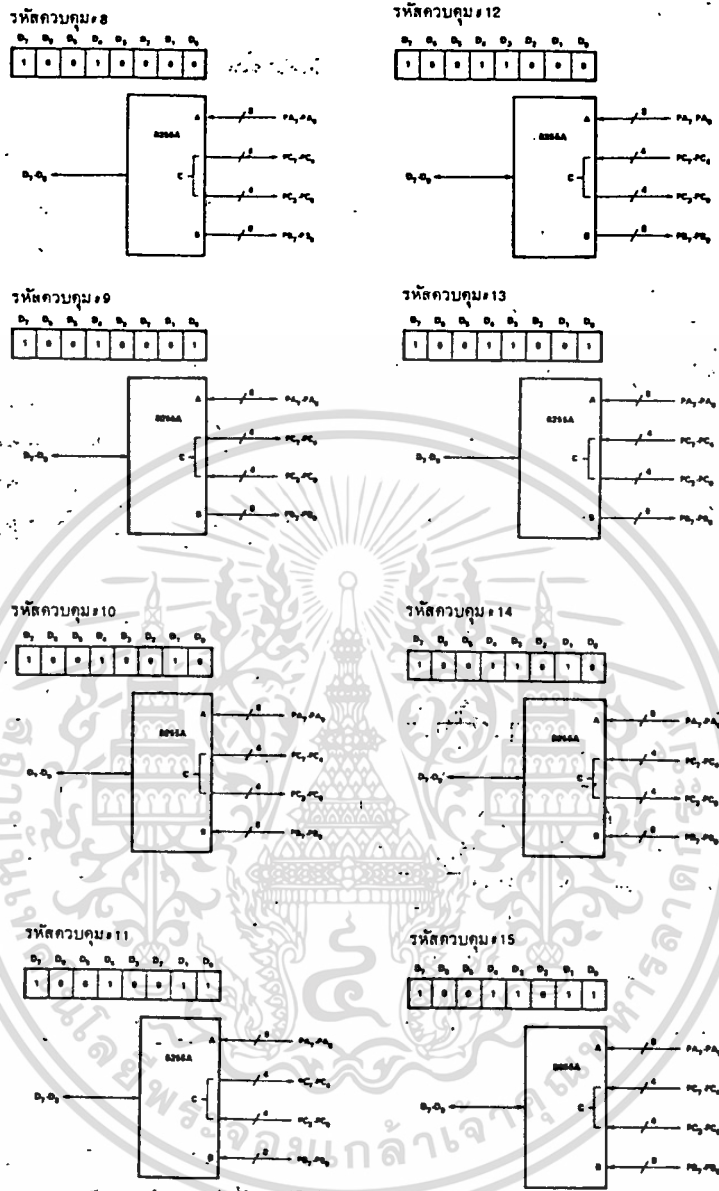
$PB_0 - PB_7$ พอร์ตของข้อมูลที่ใช้สำหรับต่อกับอุปกรณ์ภายนอก

$PC_0 - PC_7$ พอร์ตของข้อมูลที่ใช้สำหรับต่อกับอุปกรณ์ภายนอก



รูปที่ 3.11 คอนโทรลเวิร์ด ของ 8255 แบบต่างๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.11 (ต่อ) คอนโทรลเวิร์ด ของ 8255 แบบต่าง ๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Hex Range	Usage
000-00F	DMA Chip 8237A-5
020-021	Interrupt 8259A
040-043	Timer 8253-5
060-063	PPI 8255A-5
080-083	DMA Page Registers
0AX*	NMI Mask Register
0CX	Reserved
0EX	Reserved
200-20F	Game Control
210-217	Expansion Unit
220-24F	Reserved
278-27F	Reserved
2F0-2F7	Reserved
2F8-2FF	Asynchronous Communications (Secondary)
300-31F	Prototype Card
320-32F	Fixed Disk
378-37F	Printer
380-38C**	SDLC Communications
380-389**	Binary Synchronous Communications (Secondary)
3A0-3A9	Binary Synchronous Communications (Primary)
3B0-3BF	IBM Monochrome Display/Printer
3C0-3CF	Reserved
3D0-3DF	Color/Graphics
3E0-3E7	Reserved
3F0-3F7	Diskette
3F8-3FF	Asynchronous Communications (Primary)

ตารางที่ 3.1 ตำแหน่งต่างๆ และการนำไปใช้

2. การถอดรหัสพอร์ต

การถอดรหัสพอร์ต 8255 บนการ์ด จะใช้ไอซี # 74LS688 , 74LS139 และคิปสวิทช์ 8 ขา เป็นวงจรถอดรหัส เพื่อให้สามารถปรับตั้งคิปสวิทช์ตั้งตำแหน่งเบอร์พอร์ตของการ์ดได้ โดยการปรับคิปสวิทช์นั้นจะต้องไม่ไปตรงกับตำแหน่งพอร์ตของเครื่องคอมพิวเตอร์ด้วยดังรูปโดยการ์ด 8255 จะใช้ตำแหน่งพอร์ต 12 พอร์ตคือ การ์ด

XX0H	PORT A (1)
XX1H	PORT B (1)
XX2H	PORT C (1)
XX3H	PORT CONTROL 1
XX4H	PORT A (2)
XX5H	PORT B (2)
XX6H	PORT C (2)
XX7H	PORT CONTROL 2
XX8H	PORT A (3)
XX9H	PORT B (3)
XXAH	PORT C (3)
XXBH	PORT CONTROL 3

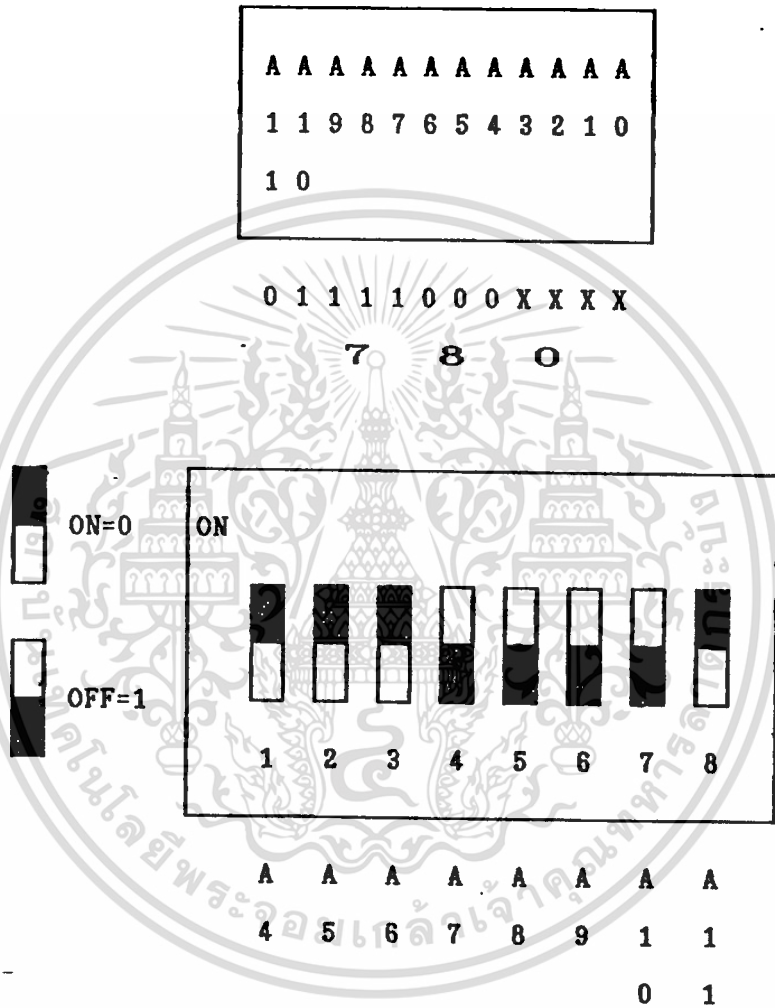
ตารางที่ 3.2 ตำแหน่งของพอร์ต

เราตั้งเบอร์ถอครหัสพอร์ตได้โดยการปรับคิสวิทช์ ซึ่งมีค่าเท่ากับค่าตำแหน่งนั้นๆ เช่น เราตั้งตำแหน่ง 780H จะตั้งสวิทช์ ดังนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตั้งคิปลสวททพอรท

พอรท 780H



รูปที่ 3.12 การตั้งคิปลสวททพอรท 780H

3. การใชงงาน 8255 ในโหมด 0

การทำงานของ 8255 ในโหมด 0 จะเป็นพอรทคอินพุทหรือเอาท์พุท แบบธรรมดาเรา สามารถกำหนดให 8255 ทำงานในโหมด 0 ได้โดยส่งคอนโทรลเวอรทไปยังพอรทควบคุม มีคำต่อ ไปนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใชงงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไมอนุญาตให้นำไปใชประโยชน์ด้านการค้า ไมว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งหวัมมิใหตัดแปลงเนื้อหา และตองอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช

D_7	D_6	D_5	D_4	D_3	D_2	D_1	D_0
1	0	0	0	0	0	0	0

ตารางที่ 3.3 ตัวอย่างการตั้งคอนโทรลเวิร์ดในโหมด 0

จากคำสั่งควบคุมในตารางที่ 3.3 เราสามารถอธิบายความหมายของบิตต่างๆ ได้ดังนี้

- D_7 = กำหนดให้ข้อมูลนี้เป็น คอนโทรลเวิร์ด
- D_6, D_5 = กำหนดให้พอร์ต A ทำงานในโหมด 0
- D_4 = กำหนดให้พอร์ต A เป็นเอาต์พุต
- D_3 = กำหนดให้ 4 บิตบนของพอร์ต C เป็นเอาต์พุต
- D_2 = กำหนดให้พอร์ต B ทำงานในโหมด 0
- D_1 = กำหนดให้พอร์ต B เป็นเอาต์พุต
- D_0 = กำหนดให้ 4 บิตล่างของพอร์ต C เป็นเอาต์พุต

3.5. สัญญาณต่างๆ บนสล๊อตของ IBM/PC

ภายใน IBM/PC ได้มีการออกแบบ ให้สามารถที่จะเพิ่มเติมวงจรรีโมตเฟสเข้าไปในภายหลัง โดยผ่านทางสล๊อตที่อยู่บนเมนบอร์ด (Main Board) สำหรับสล๊อตบนเมนบอร์ดนี้จะมีจำนวน 5 สล๊อต สำหรับ IBM/PC จะมี 8 สล๊อตซึ่งแต่ละสล๊อตจะมีจำนวนขาทั้งสิ้น 62 ขาแบ่งออกเป็น 2 ข้างๆ ละ 31 ขา ส่วนการเรียกตำแหน่งขาของสล๊อตเหล่านี้ จะขึ้นอยู่กับว่าขา นั้น อยู่ข้างใด (ซ้ายหรือขวา) ของสล๊อต โดยขาที่อยู่ทางด้านซ้ายของสล๊อต จะเรียกโดยใช้อักษร "B" นำหน้าเลขตำแหน่งของขา เช่น B16 ก็คือขาทางด้านซ้ายของสล๊อตขาที่ 16 (นับจากทางด้านท้ายของเครื่อง) ส่วนขาที่อยู่ทางด้านขวาของสล๊อตจะเรียกโดยใช้อักษร "A" นำหน้าเลขตำแหน่งของขา เช่น A24 ก็คือขาทางด้านขวาของสล๊อตขาที่ 24 (นับจากทางด้านท้ายของเครื่อง)

แต่ละขาของสล๊อตเหล่านี้ จะเชื่อมต่อกับเส้นสัญญาณต่างๆ บนเมนบอร์ดทำให้การสร้างวงจรรีโมตเฟสกับ IBM/PC สามารถทำได้โดยสะดวก ซึ่งเส้นสัญญาณที่เชื่อมต่อกับขาของสล๊อตเหล่านี้ จะประกอบไปด้วยเส้นสัญญาณของแอดเดรส (Address Bus) คำคำ (Data Bus) บัสควบคุมสำหรับการเขียน/อ่านข้อมูล จากหน่วยความจำหรือพอร์ต I/O เส้นสัญญาณสำหรับการ

เอกสารนี้เป็นข้อมูลเบื้องต้นของวงจรรีโมตเฟสเส้นสัญญาณสำหรับขบวนการ DMA สัญญาณฐานเวลา (Timing

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Signal) ต่างๆ ที่ใช้ในระบบเส้นสัญญาณ แสดงการรีเฟรชหน่วยความจำ และสัญญาณการตรวจสอบความผิดพลาด (I/O CHECK)

นอกจากเส้นสัญญาณเหล่านี้แล้ว สล็อตบนเมนบอร์ดยังเชื่อมต่อกับแหล่งจ่ายไฟต่างๆ ที่ใช้ในระบบอีกด้วยคือ +5Vdc, -5Vdc, +12Vdc และ -12Vdc

สำหรับรูปของสล็อต แสดงในรูปที่ 2.24 ในบทที่ 2

3.6. บัฟเฟอร์ของแหล่งจ่ายไฟระบบ

+5Vdc (ขา B3 และ B29) :

ขาทั้งสองนี้ต่อกับแหล่งจ่ายไฟ DC +5V ของระบบ โดยจะมีค่าความเที่ยงตรง 5% (+4.75 ถึง +5.25 Vdc)

+12Vdc (ขา B9) :

ขานี้จะต่อกับแหล่งจ่ายไฟ DC +12V ของระบบ โดยมีค่าความเที่ยงตรง 5% (+11.4 ถึง +12.6 Vdc)

-5Vdc (ขา B5) :

ขานี้จะต่อกับแหล่งจ่ายไฟ -5V ของระบบ โดยมีค่าความเที่ยงตรง 10% (-5.5 ถึง -4.5 Vdc)

-12Vdc (ขา B7) :

ขานี้จะต่อกับแหล่งจ่ายไฟ -12V ของระบบ โดยมีค่าความเที่ยงตรง 10% (-13.2 ถึง -10.8Vdc)

GND (ขา B1, B10 และ B13) :

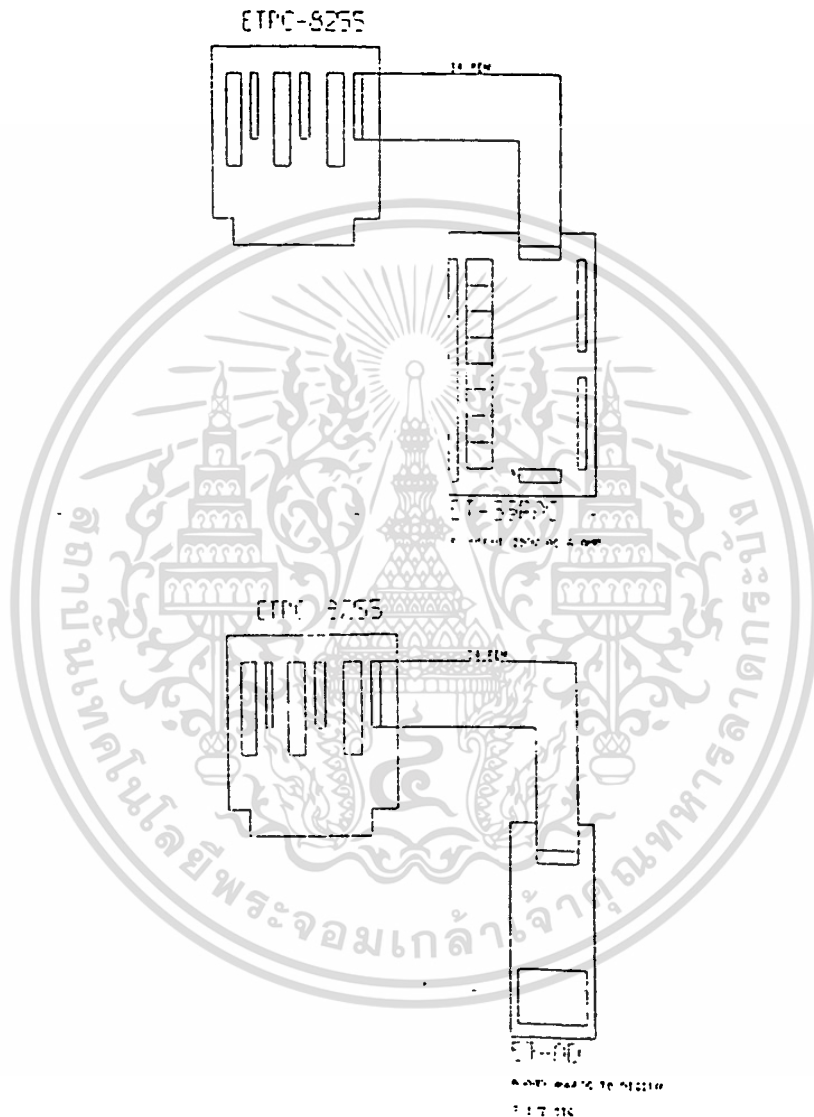
ขาทั้งสามนี้จะต่อกับกราวด์ของระบบ

3.7. การจัดสัญญาณบนสล็อตของ IBM PC/XT

สำหรับใน IBM PC/XT นั้นจะมีสล็อต สำหรับเชื่อมต่อกับวงจร ภายนอกได้มากขึ้น คือ จะมี 8 สล็อต จากเดิมที่มี 5 สล็อต ส่วนการจัดสัญญาณต่างๆ ทั้ง 8 สล็อต ยังคงเหมือนเดิม เพียงแต่สัญญาณต่างๆ ที่ส่งมายังสล็อตที่ 8 จะถูกต่อผ่านวงจรบัฟเฟอร์ (Buffer) ก่อนและขา B8 จะถูกใช้งานโดยเป็นขา CRD-SLCTD (Card Selected) ซึ่งขาสัญญาณนี้จะเป็นสัญญาณเอาต์พุต จากวงจรภายนอกที่เสียบอยู่บนสล็อตที่ 8 เพื่อให้วงจรบนเมนบอร์ดรู้ว่าการ์ดที่เสียบอยู่สล็อตนี้ ถูกเลือกใช้งานอยู่ ซึ่งจะทำให้ Driver บนเมนบอร์ดทำการอ่านหรือส่งข้อมูลไปยังสล็อตที่ 8

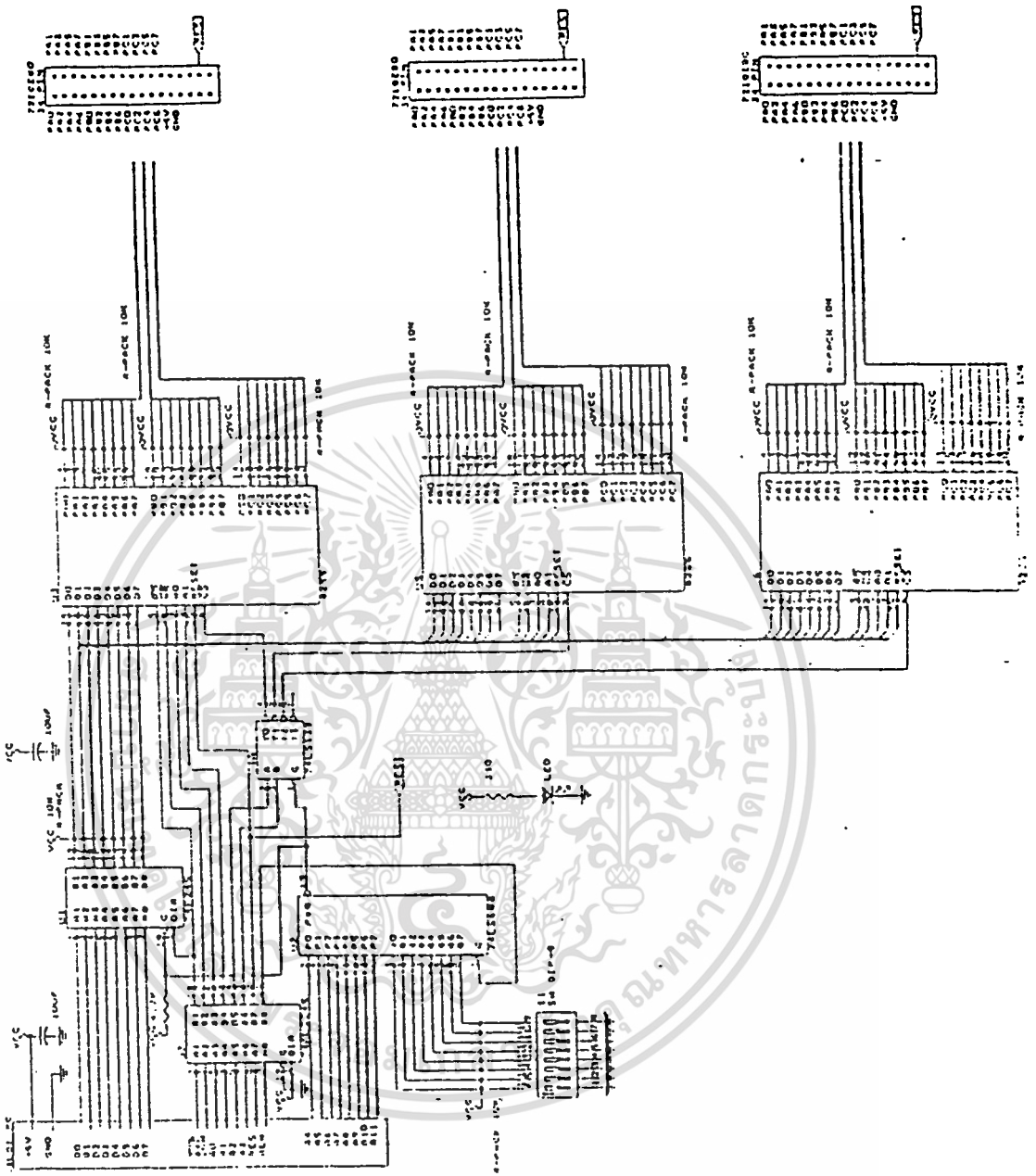
เอกสารนี้เป็น 3.8. การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์ต่างๆ เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าการณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เราสามารถต่อ ตัวต่อ 34 ขาของการ์ด 8255 ไปยังพอร์ตต่างๆ ได้เช่น ต่อใช้งานกับ ET-AD ซึ่งเป็นบอร์ดควบคุมไฟ AC 220V ได้ 8 แยกที่ทุกดั่งรูป หรือจะต่อรับกับ ET-AD ซึ่งเป็นบอร์ดวัดแรงดัน, ความต้านทาน หรืออุณหภูมิ ได้ด้วยดั่งรูป



รูปที่ 3.13 การต่อ 8255 เข้ากับอุปกรณ์แบบต่างๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.14 ไอพี 8255 I/O พอร์ต

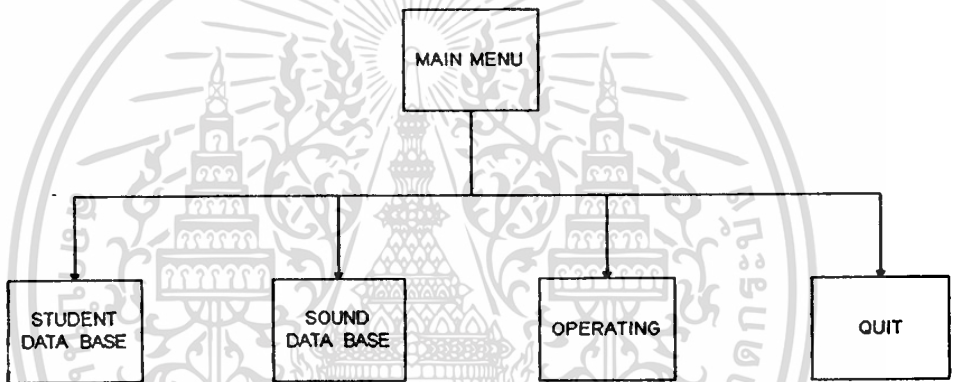
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.9. ส่วนของการเขียนโปรแกรมระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

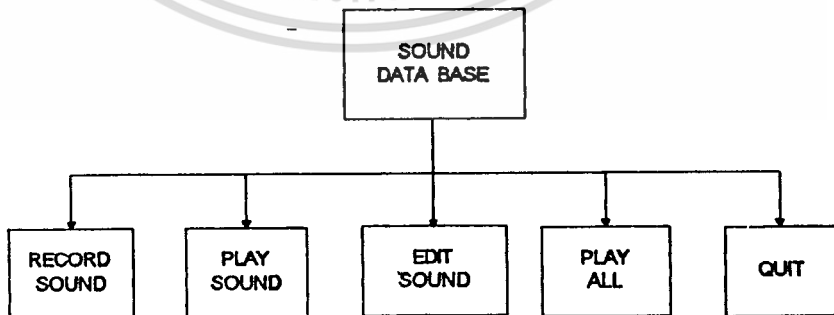
เมื่อสิ้นสุดการออกแบบฮาร์ดแวร์แล้ว ในส่วนต่อไปจะกล่าวถึงทางด้านซอฟต์แวร์หรือส่วนของโปรแกรมของระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ

ขั้นตอนทางด้านโปรแกรม แรกสุดต้องเข้าใจการทำงานของระบบก่อน หลังจากนั้นก็นำขั้นตอนต่างๆ มาเขียนโฟลว์ชาร์ทการทำงาน แล้วจึงเขียนโปรแกรมตามโฟลว์ชาร์ทให้สัมพันธ์กันในแต่ละส่วน

โดยที่เราจะแบ่งเป็นโปรแกรมที่ใช้ในการควบคุมวงจรสัญญาณเสียง และโปรแกรมที่ใช้ในการเปิดแฟ้มข้อมูลที่เขียนขึ้นใหม่

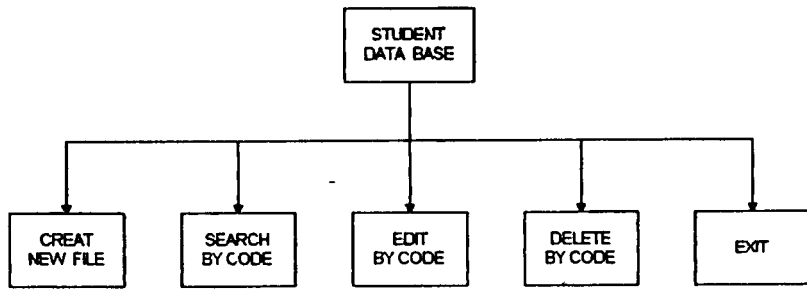


รูปที่ 3.15 โฟลว์ชาร์ทเมนูหลัก



รูปที่ 3.16 โฟลว์ชาร์ทเมนูของชุดสัญญาณเสียง

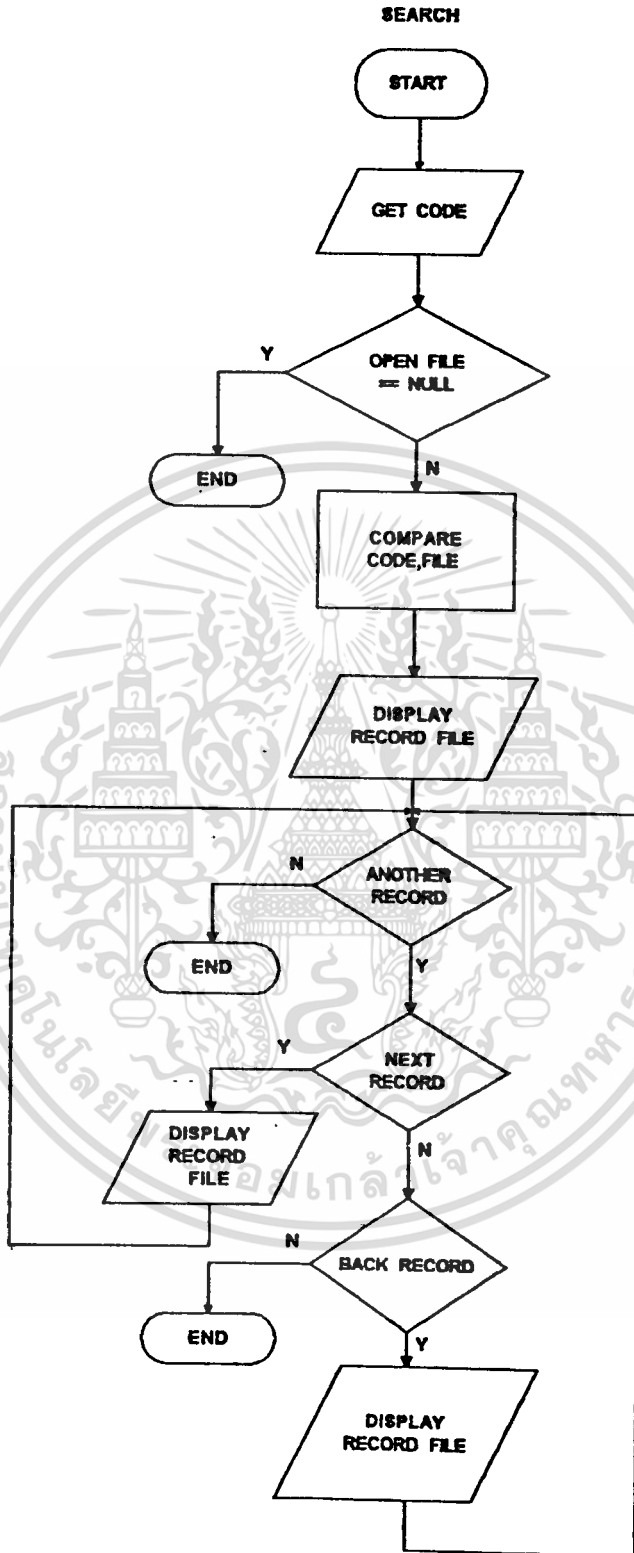
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.17 โฟลว์ชาร์ทแสดงชุดบันทึกข้อมูล

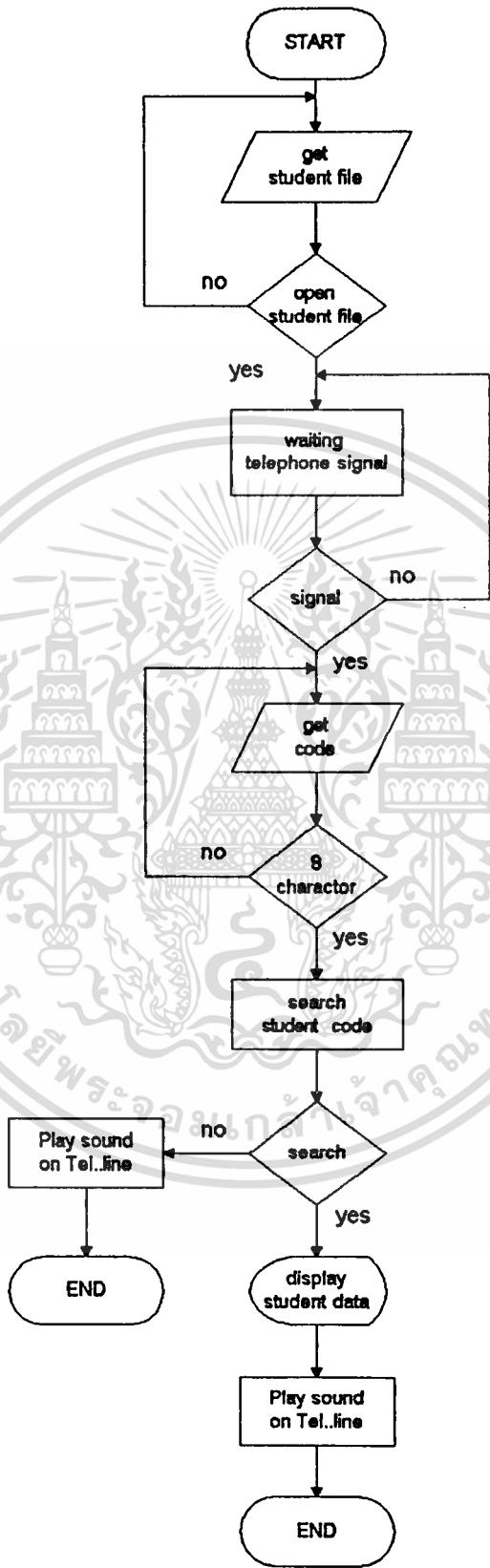


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.18 โฟลว์ชาร์ตการทำงานของโปรแกรมการค้นหาข้อมูล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.19 ไฟล์ชาร์ทการทำงานของโปรแกรม OPERATING

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ในการเรียนการสอนเท่านั้น ไม่สามารถเผยแพร่ไปนอกเขตใช้บังคับของโรงเรียนด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การทดลองและผลการทดลอง

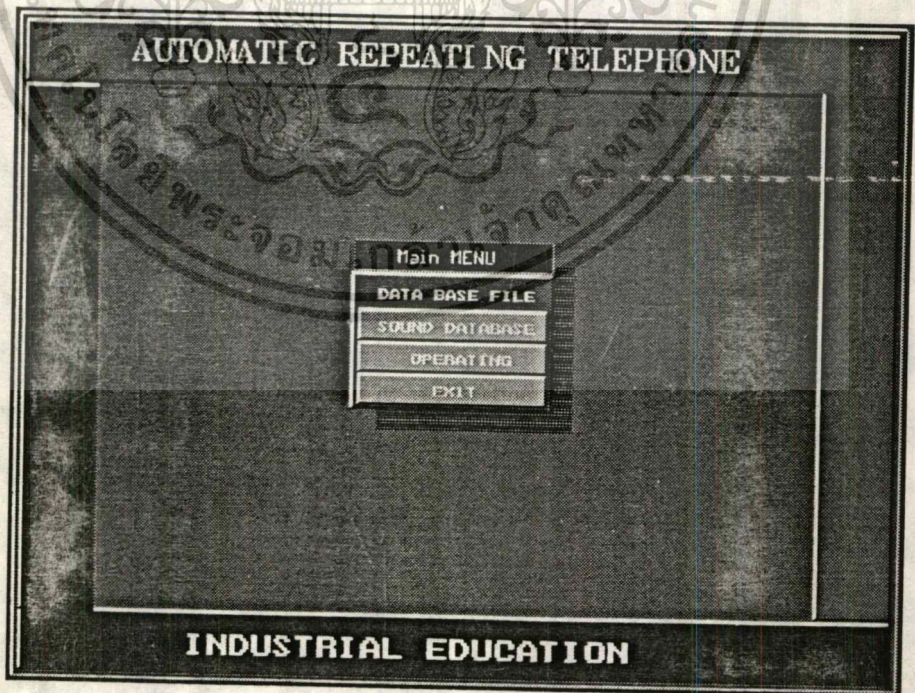
ในบทนี้จะเป็นการทดลองในการใช้งาน ระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติซึ่งต้องเตรียมมีดังนี้

4.1. อุปกรณ์ที่ต้องใช้งาน

1. เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ขนาด 32 บิตขึ้นไป
2. ส่วนแสดงผลเป็นจอแบบ SVGA
3. โปรแกรม PROJ.EXE, FSOUND.DAT, SNDDTB.H, OPRT.H ควรเก็บไว้ใน Hardisk หรือ Directory เดียวกัน

4.2. การเตรียมแฟ้มข้อมูลสำหรับเก็บรหัสนักศึกษา

1. แฟ้มแฟ้มข้อมูลชื่อ PROJ.EXE จะปรากฏภาพเมนูหลัก (MAIN MENU) ดังรูปที่ 4.1 ในเมนูหลักจะประกอบด้วยแฟ้มข้อมูลอีก 4 ชุด คือ



รูปที่ 4.1 แสดงเมนูหลัก (MAIN MENU)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ประโยชน์เพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ทำซ้ำโดยไม่ได้รับอนุญาตจากเจ้าของเอกสาร หากมีการนำไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตจากเจ้าของเอกสาร อาจทำให้ข้อมูลผิดพลาดได้

DATA BASE FILE
 SOUND DATA BASE
 OPERATING
 EXIT

2. เมื่อเราเลือกที่ DATA BASE FILE จะเป็นการให้บันทึกข้อมูลนักศึกษา ดังรูปที่ 4.2 โดยใส่ชื่อแฟ้มข้อมูลที่เราจะจัดเก็บข้อมูลของนักศึกษา ลงไป

DATABASE FILE FOR USER

INSERT File_name is : STD1.DAT

00001

Student code : 36081420

Student name : pongdech

Student grade : 3.93

Student Average grade : 4.00

F1-Help F2-Save F6-Exit F10-Menu

รูปที่ 4.2 แสดงแบบฟอร์ม DATA BASE FILE

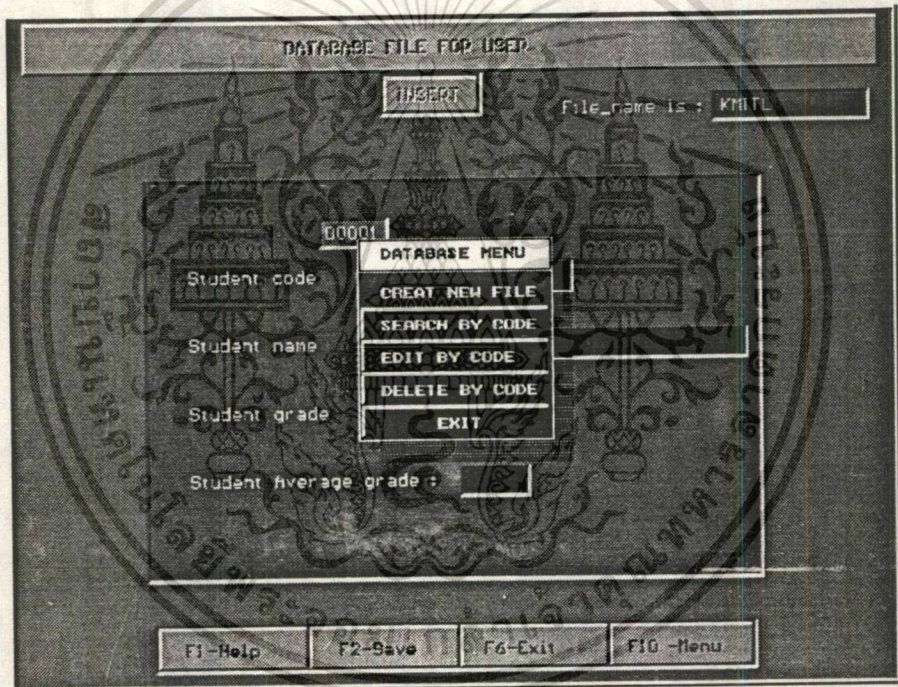
3. ใส่ชื่อแฟ้มข้อมูลลงไปแล้ว ก็จะปรากฏ Cursor ให้เราเริ่มบันทึกข้อมูลของนักศึกษา ลงไป โดยมีข้อมูลที่บันทึกมีดังนี้

CODE : รหัสประจำตัวนักศึกษา
 NAME : ชื่อ นามสกุลของนักศึกษา
 GRADE : เกรดเฉลี่ยประจำเทอม

เอกสารนี้เป็นเอกสาร AV-GRADE สำหรับ เกรดเฉลี่ยสะสม วิชาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4. เมื่อป้อนข้อมูลของนักศึกษาแต่ละคนแล้ว ให้เก็บบันทึกข้อมูล โดยการกดคีย์ F₂ เพื่อเก็บลง Disk และเมื่อบันทึกเสร็จแล้ว ก็จะเป็นการบันทึกข้อมูลของนักศึกษาค้นต่อไป

5. เมื่อเกิดการผิดพลาดของข้อมูลที่บันทึกลง Disk และต้องการแก้ไขหรือเพื่อการค้นหา และต้องการเปิดแฟ้มข้อมูลใหม่ ก็ให้กดคีย์ F₁₀ จะปรากฏภาพเมนูชุด DATA BASE MENU ขึ้นมา ดังรูปที่ 4.3 ซึ่งใช้สำหรับจัดการเกี่ยวกับข้อมูลของนักศึกษาที่เราจะบันทึกลงใน Disk เพื่อที่จะใช้เป็น ข้อมูลในการ บอกเกรดของนักศึกษาผ่านคู่สายโทรศัพท์ ซึ่งใน Menu DATA BASE FILE จะประกอบด้วยแฟ้มข้อมูลอีก 5 ชุด คือ



รูปที่ 4.3 แสดงแบบฟอร์ม DATA BASE MENU

5.1. CREATE NEW FILE

ใช้สำหรับเปิดไฟล์ใหม่ เพื่อเก็บข้อมูลนักศึกษา

5.2. SEARCH BY CODE

ใช้สำหรับค้นหาข้อมูลนักศึกษา โดยใช้รหัสประจำตัวนักศึกษาเป็นสื่อค้นหาตำแหน่งข้อมูลของนักศึกษา

5.3. EDIT BY CODE

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เป็นการค้นหาข้อมูลจากรหัสประจำตัวนักศึกษาออกมาแก้ไข โดยหลังจากแก้ไขจะต้องเก็บบันทึกข้อมูลทุกครั้ง

5.4.DELETE BY CODE

เพื่อเป็นการลบข้อมูลของนักศึกษา โดยป้อนรหัสประจำตัวของนักศึกษาที่ต้องการลบลงไป

5.5.EXIT

จะใช้ในการกลับไป MAIN MENU

6. เมื่อบันทึกข้อมูลนักศึกษาครบแล้ว ต้องการจะออกจากจากชุด DATA BASE FILE ทำได้โดยการกดคีย์ F จะปรากฏกล่องขึ้นมาถามว่าจะออกจากโปรแกรมหรือไม่ ให้ Y เพื่อตอบว่า Yes ก็จะทำออกจากชุด DATA BASE กลับไปยังเมนูหลัก (MAIN MENU) ก็เป็นอันเสร็จสิ้นการเตรียมข้อมูลเพื่อเก็บข้อมูลนักศึกษา

4.3. การเตรียมเพิ่มข้อมูลเสียง

1. เปิดเพิ่มข้อมูลชื่อ PROJ. EXE จะปรากฏโปรแกรมหลัก(MIAN MENU) แล้วเลือกไปที่ SOUND DATABASE จะปรากฏเมนูของเสียง (SOUND MENU) ดังรูปที่ 4.4 ซึ่งจะประกอบด้วยเพิ่มข้อมูลย่อย 5 ชุด

1.1. ชุดบันทึกเสียง (RECORD SOUND)

โปรแกรมชุดนี้ใช้เพื่อบันทึกเสียง โดยใช้ร่วมกับวงจรถัดเสียงซึ่งจะบันทึกโดยบันทึกผ่านไมโครโฟนของวงจรถัดเสียงไปเก็บไว้ใน MEMORY

1.2. ชุดแก้ไขเสียง (EDIT SOUND)

โปรแกรมชุดนี้จะแสดงชื่อเพิ่มข้อมูลของเสียงซึ่งใช้งานอยู่ในปัจจุบัน และสามารถแก้ไขเป็นเพิ่มข้อมูลของเสียงที่เราต้องการใช้งานได้

1.3. ชุดเล่นเสียง (PLAY SOUND)

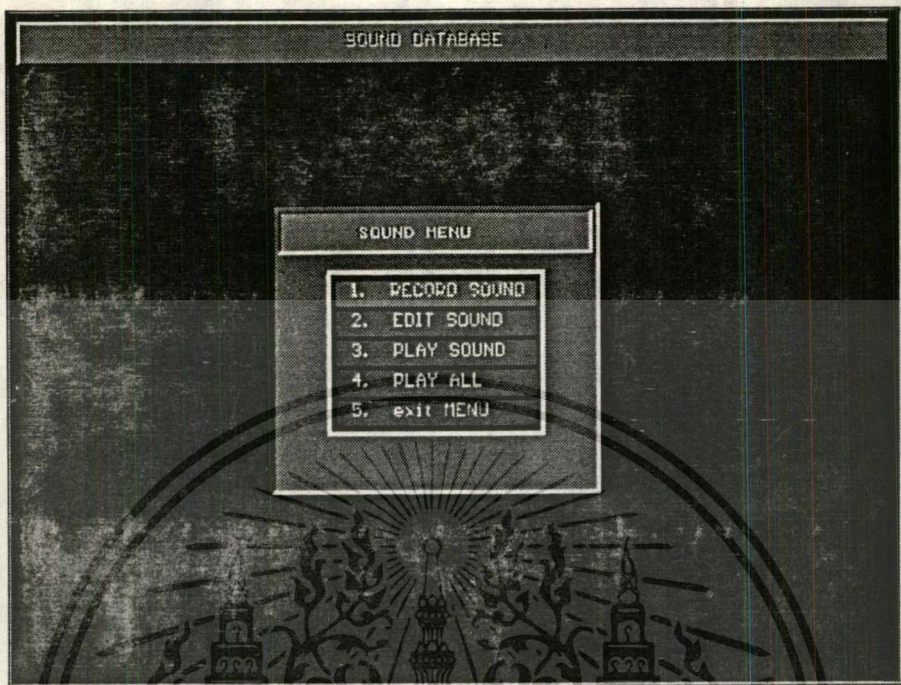
โปรแกรมชุดนี้จะใช้เมื่อต้องการทดสอบเสียงที่ได้จัดเก็บเอาไว้ออกมาฟัง โดยการป้อนชื่อเพิ่มข้อมูลของเสียงที่เราต้องฟังลงไป

1.4. ชุดเล่นเสียงทั้งหมด (PLAY ALL)

โปรแกรมชุดนี้ใช้ในการเล่นเสียงทั้งหมดที่ใช้ในการบอกเกรดออกมาฟังโดยจะเรียงตามลำดับเพิ่มข้อมูลของเสียงที่บันทึกใน ชุดแก้ไขเสียง (EDIT SOUND)

1.5. ชุดเลิกการทำงาน (EXIT MENU)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้ เมื่อต้องการกลับไปยัง โปรแกรมหลัก (MAIN MENU) โดยขั้นตอนการดำเนินการนี้ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.4 แสดงแบบฟอร์ม SOUND MENU

2. เลือกไปที่ RECORD SOUND จะปรากฏดังรูปที่ 4.5 ซึ่งจะเป็นชุดที่ใช้ในการบันทึกเสียง และจะมีเคอร์เซอร์ขึ้นมาให้ใส่ชื่อแฟ้มข้อมูลที่ต้องการจะบันทึกเสียง

3. เมื่อป้อนชื่อแฟ้มข้อมูลแล้ว ทำการบันทึกเสียงผ่านไมโครโฟนของกล่องวงจรชุดเสียง เมื่อสิ้นสุดประโยคที่ต้องการจะใช้งานให้กดปุ่มใดปุ่มหนึ่งเพื่อหยุดการบันทึก โปรแกรมจะถามว่าจะบันทึกแฟ้มข้อมูลของเสียงอีกหรือไม่ ถ้าต้องการให้กดปุ่ม Y คือ YES โปรแกรมก็จะขึ้นให้ใส่ชื่อแฟ้มข้อมูลที่จะบันทึกใหม่ และถ้าไม่ต้องการให้กด N หรือ NO จะกลับไปเมนูเสียง (SOUND MENU)

4. เมื่อกลับมาที่ SOUND MENU สามารถทำการทดสอบเสียงที่เก็บไว้เป็นแฟ้มข้อมูลของเสียงโดยเลือกไปที่ PLAY SOUND จะปรากฏดังรูปที่ 4.6 แล้วจึงป้อนชื่อข้อมูลของเสียงที่ต้องการทดสอบเสียง ถ้าไม่พอใจในคุณภาพเสียง ต้องกลับไปบันทึกเสียงใหม่ที่ชุดของการ บันทึกเสียง (RECORD SOUND)

5. เมื่อทำการทดสอบเสียงทุกเสียงที่จะใช้เสร็จแล้วก็นำชื่อของเสียงเหล่านั้นมากำหนดในชุดแก้ไขเสียง (EDIT SOUND) โดยการกลับมาที่ SOUND MENU แล้วเลือก EDIT SOUND

เอกสารนี้จะปรากฏดังรูปที่ 4.7 โดยการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมีให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

file sound ZERO ถึง file sound NINE จะต้องเป็นชื่อของแฟ้มข้อมูลของเสียง
"ศูนย์ ถึง เก้า" ("0 ถึง 9")

file sound POINT คือเสียงของ "จุด"

file sound Title_1 คือเสียงของคำแนะนำให้ผู้โทร กรดรหัสประจำตัวนักศึกษาที่
ต้องการสอบถามเกรด

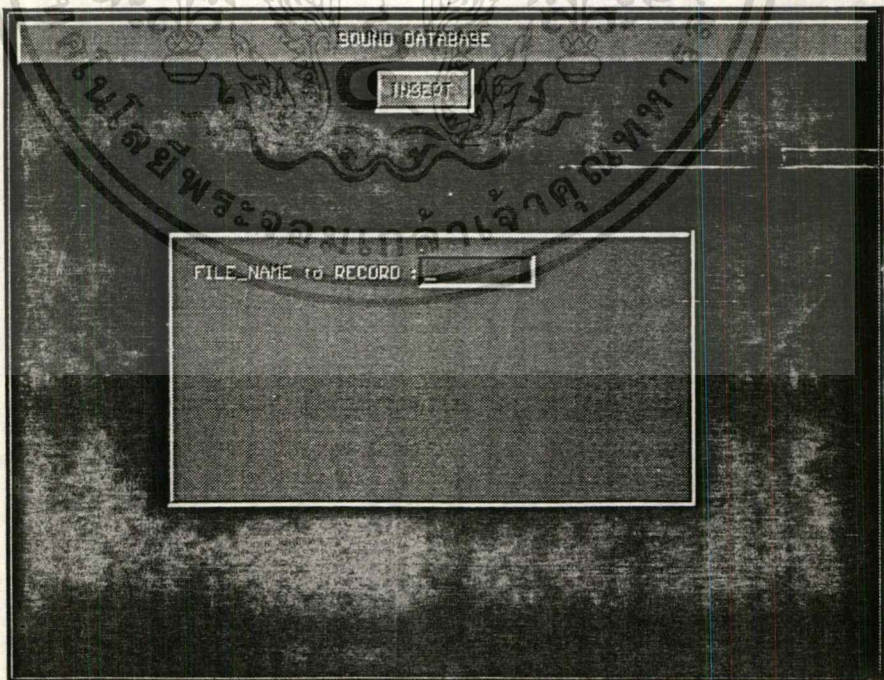
file sound Title_2 คือเสียงของการทวนรหัสที่กดเข้ามา เช่น "รหัสที่ท่านป้อน
เข้ามาคือ"

file sound Title_3 คือเสียงแนะนำก่อนการบอกเกรด เช่น "เกรดที่ได้คือ"

file sound End_1 คือเสียงที่ใช้บอกเมื่อมีการ ไม่พบข้อมูลตามรหัสที่ป้อนเข้ามา
เช่น " ไม่พบข้อมูลตามรหัสที่ท่านป้อนเข้ามา "

file sound End_2 และ file sound End_3 คือเสียงที่ใช้บอกถึงการสิ้นสุดการ
สอบถามเกรด เช่น " ขอขอบคุณที่ใช้บริการ "

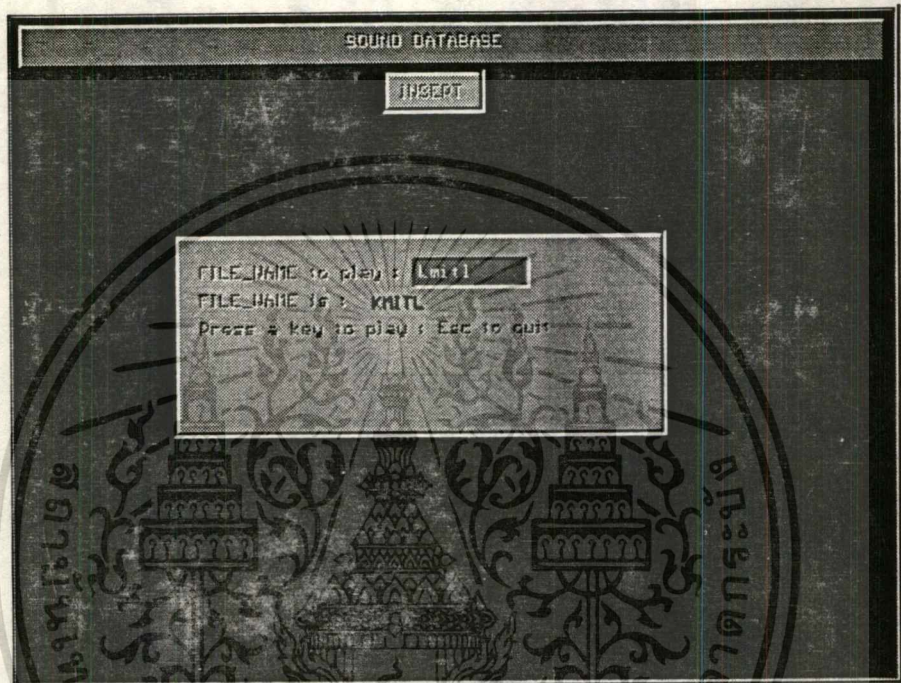
เมื่อป้อนชื่อแฟ้มข้อมูลของเสียงครบทุกเสียงแล้ว จะต้องทำการ SAVE ข้อมูลด้วยการกด
ปุ่ม F₂ และถ้าต้องการออกจาก EDIT SOUND เพื่อกลับไปยังเมนูเสียง (SOUND MENU) ก็ทำ
ได้ด้วยวิธีการกด ESC



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 4.5 แสดงแบบฟอร์ม RECORD SOUND
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6. สามารถทดสอบเสียงทั้งหมดด้วยการกลับไป SOUND MENU แล้วเลือก PLAY ALL ก็จะทำให้การเล่นเสียงทั้งหมด ตั้งแต่แฟ้มข้อมูลของเสียงแรกจนถึงเสียงสุดท้าย

7. เมื่อเสร็จสิ้นการเตรียมแฟ้มข้อมูลของเสียงแล้ว และต้องการออกจากเมนูเสียงหรือ SOUND MENU ให้เลือกที่ EXIT MENU



รูปที่ 4.6 แสดงแบบฟอร์ม PLAY SOUND

4.4. ขั้นตอนการทำงาน

1. เข้าไปยังโปรแกรมหลัก (MAIN MENU) โดยการเรียกโปรแกรม PROJ.EXE
2. จัดเตรียมแฟ้มข้อมูลของนักศึกษาที่ต้องการจะใช้งาน
3. จัดเตรียมแฟ้มข้อมูลของเสียงที่จะใช้แจ้งเกรดประจำภาคเรียน จากนั้นกลับไปยังโปรแกรมหลัก (MAIN MENU) แล้วเลือก OPERATING จะปรากฏดังรูปที่ 4.8
4. ป้อนชื่อแฟ้มข้อมูลของนักศึกษาที่ต้องการจะใช้งานใน Student File โปรแกรมจะทำการรอสัญญาณโทรศัพท์ที่ผู้สอบถามจะเรียกเข้ามา ซึ่งโปรแกรมจะแสดง WAITING FOR TEL..RING

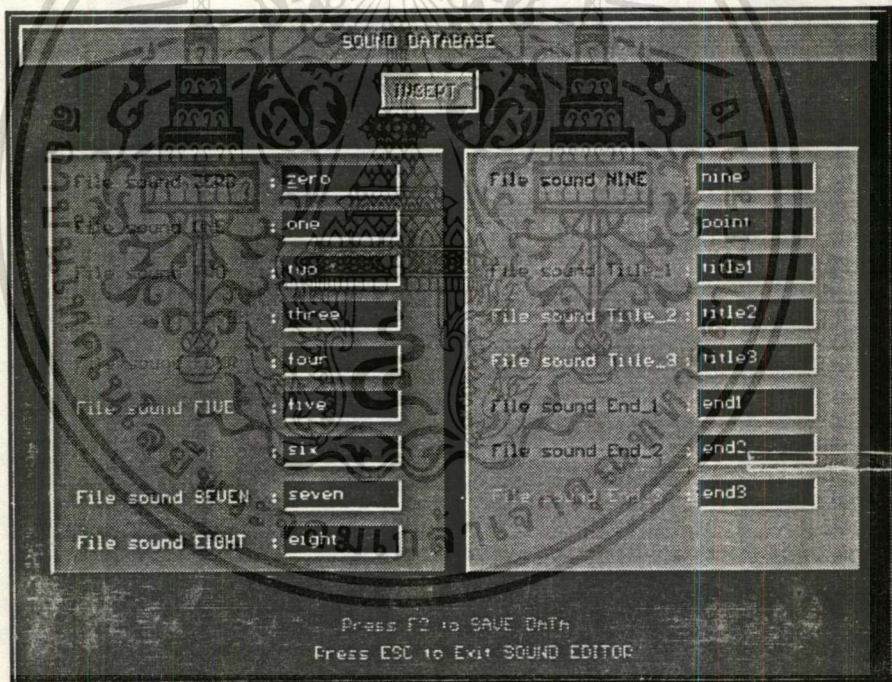
5. เมื่อมีสัญญาณ ring เข้ามา เครื่องจะทำการรอกหู และส่งเสียง ตามแฟ้มข้อมูลของ file sound Title_1 จากนั้นเครื่องจะรอรับรหัสประจำตัวนักศึกษา โดยแสดง WAITING

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้เฉพาะในวิทยาเขตเท่านั้น เมื่อผู้ใช้เห็นไปใช้ประโยชน์ในการศึกษาไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

FOR TEL..CODE ที่หน้าจอ

6. เมื่อผู้เรียกกรรหัทสประจำตัวนักศึกษาเข้ามาครบ 8 ตัว โปรแกรมจะทำการทวนรหัสให้อีกครั้ง จากนั้นโปรแกรมจะทำการเปิดแฟ้มข้อมูลที่ใส่ไว้ใน student file : เพื่อค้นหารหัสประจำตัวนักศึกษาเปรียบเทียบกับรหัสที่รับเข้ามาทางโทรศัพท์ ถ้าพบรหัสดังกล่าว โปรแกรมจะแสดงข้อมูลของนักศึกษาตามรหัสนั้นออกมา และจะบอกเกรดออกมา เช่น " คุณได้เกรด สาม จุด เก้า เก้า " ถ้าหากค้นหารหัสไม่พบ โปรแกรมจะบอกว่า " ไม่มีรหัสนี้ในแฟ้มข้อมูล " หรือแฟ้มข้อมูลของเสียงที่บันทึกไว้ใน file sound End_1

7. ในขั้นตอนสุดท้ายก่อนจบโปรแกรมจะพูดว่า " ขอขอบคุณ " หรือคำพูดที่ต้องการแจ้งให้ทราบอื่นๆ ตามที่บันทึกไว้ใน file sound End_2 และ End_3 แล้วโปรแกรมจะทำการวางหูโทรศัพท์ เพื่อรอรับโทรเข้ามาอีกครั้ง



รูปที่ 4.7 แสดงแบบฟอร์ม EDIT SOUND

4.5. ผลการทดลอง

จากขั้นตอนการทำงานตามที่กล่าวมาแล้วข้างต้น เมื่อรอรับสัญญาณที่โทรเข้ามา ระบบจะทำงานตามขั้นตอนดังนี้

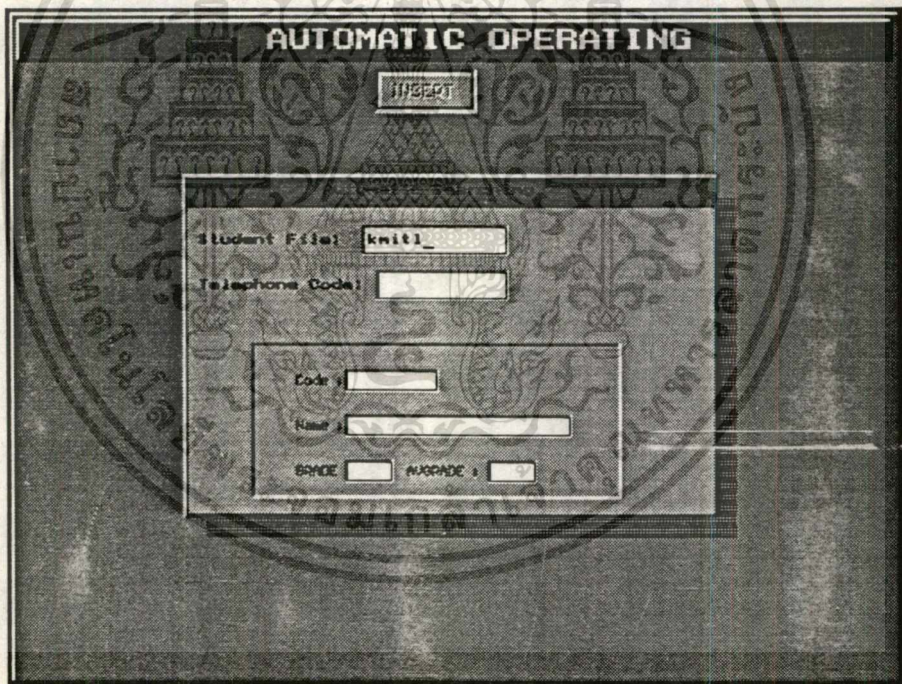
เอกสารนี้เป็นเอกสาร 1. เมื่อผู้เรียกทำการโทรเข้ามาระบบจะทำการยกหูอัตโนมัติ โดยที่หน้าจอคอมพิวเตอร์ ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จะแสดง WAIT FOR TEL..CODE เพื่อรอรับรหัส แต่ยังไม่สามารถส่งเสียงรายงานไปยังผู้เรียกให้กดรหัสประจำตัวได้

2. เมื่อระบบได้รับหมายเลขรหัสครบ 8 ตัว ในส่วนของหน้าจอจะแสดงหมายเลขที่ผู้เรียกป้อนเข้ามา แต่ยังไม่สามารถส่งเสียงทวนรหัสได้

3. หลังจากนั้นระบบจะทำการค้นหาข้อมูล ที่หน้าจอจะแสดง "SEARCHING CODE" แสดงว่ากำลังค้นหาข้อมูลอยู่เมื่อกค้นพบหน้าจอจะแสดง "CODE OK...!" และแสดงผลข้อมูลของนักศึกษาออกที่หน้าจอ แต่ถ้าค้นหาไม่พบที่หน้าจอจะแสดง "NO SUCH CODE IN FILE" แต่ยังไม่สามารถส่งเสียงบอกเกรดหรือไม่พบข้อมูล ออกสายโทรศัพท์ได้

4. หลังจากค้นหาข้อมูลและแสดงผลเสร็จแล้วโปรแกรมจะทำการวางหูโทรศัพท์เพื่อรอรับสัญญาณโทรศัพท์เข้ามาใหม่ โดยที่หน้าจอจะแสดง "WAITING FOR TEL RING"



รูปที่ 4.8 แสดงแบบฟอร์มชุด OPERATING

บทที่ 5 บทวิจารณ์และสรุป

5.1. สรุปผลของโครงการ

โครงการระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ ที่ได้สร้างขึ้นนี้ผลของโครงการนี้สามารถบรรลุวัตถุประสงค์ที่ได้ตั้งไว้กล่าวคือ

5.1.1. ได้รู้และเข้าใจการประยุกต์ใช้งานเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ใช้ในการควบคุมการบันทึกเสียงเก็บเป็นไฟล์ข้อมูลและการรายงานผลเป็นเสียงพูด

5.1.2. สามารถออกแบบเครื่องต้นแบบของระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติที่สามารถนำไปใช้งานได้

5.1.3. สามารถเขียนโปรแกรมฐานข้อมูลเพื่อเก็บข้อมูลของนักศึกษาและสามารถค้นหาข้อมูลได้

5.1.4. สามารถสร้างเครื่องต้นแบบของระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติและเขียนโปรแกรมควบคุมการทำงานของระบบ โดยสามารถติดต่อกับโทรศัพท์ได้

5.2. ปัญหาในการดำเนินงาน

ปัญหาในการดำเนินการของระบบนั้น พบว่าปัญหาจะพบอยู่ในส่วนของโปรแกรม

5.2.1. เสียงพูดที่ออกจากเครื่องไม่มีความชัดเจน เนื่องจากความเร็วในการทำงานของเครื่องคอมพิวเตอร์ช้ากว่าการทำงานของชุดสัญญาณเสียง

5.2.2. การสุ่มสัญญาณเสียงที่จะเก็บเป็นแฟ้มข้อมูลเกิดการผิดพลาดสืบเนื่องจากต้องรอรหัสคอมพิวเตอร์ทำงานอื่นให้เสร็จก่อนถึงจะมารับแฟ้มข้อมูล

5.2.3. โปรแกรมที่ใช้ควบคุมแต่ละระบบเมื่อนำมาใช้ร่วมกัน จะเกิดการผิดพลาดในการทำงานบางส่วน

5.3. ข้อเสนอแนะในการพัฒนา

5.3.1. ควรใช้เครื่องคอมพิวเตอร์ที่มีความเร็วสูง ขนาด 32 บิตขึ้นไป

5.3.2. ในอนาคตควรสร้างเครื่องต้นแบบของระบบแจ้งผลการสอบทางโทรศัพท์อัตโนมัติ ทำให้อยู่ในรูปของการ์ดที่เสียบบนสล็อตเครื่องคอมพิวเตอร์

5.3.3. โปรแกรมที่ใช้ควบคุมยังสามารถพัฒนาให้มีประสิทธิภาพสูงยิ่งขึ้น เพื่อให้ผู้ควบคุมเอกสารนี้ใช้งานได้สะดวกยิ่งขึ้น ทรัพยากรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

/*****
/*      This is Main Program for Main Menu and Data Base      */
/*****      Main      *****/

#include<stdio.h>
#include<conio.h>
#include<string.h>
#include<graphics.h>
#include<alloc.h>
#include<dos.h>
#include<stdlib.h>
#define UP 72
#define DOWN 80
#define ESC 27
#define ENTER 13
#define BACK_SPC 8
#define DEL 83
#define LEFT 75
#define RIGHT 77
#define INSERT 82
#define SPCBAR 32
#define HOME 71
#define END 79
#define PgUp 73
#define PgDn 81
#define F1 59
#define F2 60
#define F6 64
#define F10 68
#define NO_CHOICE 6
#define NO_MENU 2
#define No_sound 17

```

```

void Image_screen(void);
void Insert_Mode(void);
void Display_Dataget_word(int ll, char *buffer,int bkgnd_color);
void Display_Data(int ll, char *buffer,int bkgnd_color);
void Move_Data_buffer(char *source, char *dest, int buffer_lenght);
void Insert_Mode(void);
void Transfer_data(char *data,int Num,int lenght);
int Read_Key();

/*----- Function Sound_Menu -----*/

void menu_assignment(void);
void display_menu(int menu_no,int color,int text_color,int mode);
void select_menu(int menu_no,int choice_no,int color);
void unselect_menu(int menu_no,int choice_no,int color);
void inverse(int menu_no,int choice_no,int color);
void normal(int menu_no,int choice_no);

/*----- Function Graphics -----*/

void Initialize_Graphics_Mode(void);
void draw_fill_rectangle(int x1,int y1,int x2,int y2,int color);
void draw_rectangle(int lt,int tp,int rt,int bt,int color);
void erase_fill_rectangle(int lt,int tp,int rt,int bt,int color);
void fill_bar(int x1,int y1,int x2,int y2,int color,int speed);
void up_down_bar(int x,int y,int x1,int y1,int mode);
void up_down_bar_color(int x,int y,int x1,int y1,
int color1,int color2);
void ud_fill_bar(int x1,int y1,int x2,int y2,int color,
int speed,int mode);
void shadow(int x,int y,int x1,int y1);

```

```

void sharrow2(int x,int y,int x1,int y1,int color);
void erase_fill_bar(int x1,int y1,int x2,int y2,int color);
void set_fill_pattern(int pattern,int color);
void set_color(int color);
void out_text_xy(int x,int y,char text[],int color);
unsigned int image_size(int x1,int y1,int x2,int y2);
int get_max_x(void);
int get_max_y(void);

/*----- Cursor -----*/

void Draw_Cursor_Arrow(int x,int y);

/*----- DATABASE FILE -----*/

void DTB_wordprocessor(int No);
void get_word(int max,int X,int Y,int bkgnd_color);
void STUDENT_DTB(void);
void DTB_MENU(void);
void image_openfile(void);
void image_database(void);
void Image_blkgnd(void);
void Edit_DTB(void);
void sort(char Text[]);
void del_code(void);
void search(char text[]);
void Save_New_Edit(void);
void Save_Data(char Text[]);
void _Quit(void);
void copy_data(char *copy,int slp,int nmax);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void Erase_Old_Rec(void);
void Erase_DTB(void);
void Erase_Buffer(char *buf,int le);
void Compare_REC(int lg); -
void Cnt_Chck_Rec(void);
int compare(char text1[],char text2[]);

/*----- MAIN_MENU -----*/

void MAIN_MENU(void);
void Screen_main_menu();
void BckgndMAIN(void);

/*----- Control MAIN_MENU & DTB_MENU -----*/

void select_KEY(int menu_no,int Old_No,int color,int Ocolor,
int textcolor);
void unclick_bar(int menu,int No_mn,int color,int textcolor);
void click_bar(int menu,int No_mn,int color,int textcolor);

/*----- VALUE -----*/

void *cursor;
int new_X,new_Y,n_X,n_Y;
int Mode_Insert;
int s,MAX_LONG,Old_s,Seek_Save;
int count;
int step_X = 8,step_Y = 16;
char file_name[13];
char Code[9];
char Cnt_Record[6];

```

```
char *Charactor_Main = "AUTOMATIC REPEATING TELEPHONE";
char *ALLbuf="";
```

```
/*----- Record of SOUND_MENU -----*/
```

```
typedef struct heading {
char *choice;
};
typedef struct menu_struct {
int frame[4];
int row[NO_CHOICE];
int col;
struct heading item[NO_CHOICE];
int last_choice;
};
struct menu_struct menus[NO_MENU];
```

```
/*----- Record of student_DTB -----*/
```

```
struct Std_Rec {
char code[9];
char Std_name[25];
char grade[5];
char AVgrade[5];
}rec1,rec2;
```

```
/*----- FUNCTION MAIN -----*/
```

```
main()
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
Initialize_Graphics_Mode();
```

```
menu_assignment();
```

```
BckgndMAIN();
```

```
select_KEY(1,0,8,7,14);
```

```
closegraph();
```

```
    }
```

```
/*----- Initial Graphics_Mode -----*/
```

```
void Initialize_Graphics_Mode(void)
```

```
{
```

```
    int gd=DETECT,gm,errorcode;
```

```
    initgraph(&gd,&gm,"");
```

```
    errorcode=graphresult();
```

```
    if(errorcode != grOk)
```

```
{
```

```
    printf("graphics error: %s \n",grapherrormsg(errorcode));
```

```
    printf("press any key to halt:");
```

```
    getch();
```

```
    exit(1);
```

```
};
```

```
};
```

```
/*----- Draw Block -----*/
```

```
void draw_rectangle(int lt,int tp,int rt,int bt,int color)
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

setcolor(color);
rectangle(lt,tp,rt,bt);
}
/*----- Del Block -----*/

void erase_fill_rectangle(int lt,int tp,int rt,int bt,int color)
{
    set_fill_pattern(1,color);
    bar(lt,tp,rt,bt);
}

/*----- Animate block -----*/

void fill_bar(int x1,int y1,int x2,int y2,int color,int speed)
{
    int i,j,new_x,new_y;

    new_x = (x1+x2)/2;
    new_y = (y1+y2)/2;
    i=new_x;j=new_y;
    do{setfillstyle(1,color);
    if(i>x1)
    i -= speed;
    if(j>y1)
    j -= speed;
    if(new_x<x2)
    new_x += speed;
    if(new_y<y2)
    new_y += speed;
    if(i<x1)

```

```

if(j<y1)
j += 1;
if(new_x>x2)
new_x -= 1;
if(new_y>y2)
new_y -= 1;
if(i>=x1 && j>=y1 && new_x<=x2 && new_y<=y2)
bar(i,j,new_x,new_y);
}while((i!=x1 || j!=y1 || new_x!=x2 || new_y!=y2));
)
/*----- Animate ERASE Block -----*/

void erase_fill_bar(int x1,int y1,int x2,int y2,int color)
{
int x,y;
x= (x1+x2)/2;
y= (y1+y2)/2;
setcolor(color);
do{rectangle(x1,y1,x2,y2);
x1++; y1++; x2--; y2--;
}while(x2 >= x && y2 >= y);
}

/*----- Shardow of BLOCK -----*/

void shardow(int x,int y,int x1,int y1)
{
int a,b,c,d,e;

a=x1+1; b=y+15; c=x1+14; d=y1+14;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

for(e=0;e<2;e++) {
    while(b != d) {
while(a != c) {
    putpixel(a,b,0);
    if(a<c) a+=1;
    else a--;
}putpixel(a,b,0);
    if(b<d) b+=2;
    else b--;
    if(e==0) a=x1+1;
    else a=x+15;
} a=x+15;b=y1+1;c=x1;d=y1+14;
}
}

/*----- Shardon of Block -----*/

void shardon2(int x,int y,int x1,int y1,int color)
{
    int cx=x,cy=y;
    while(cx!=x1) {
        putpixel(cx,cy,color);
        if(cx<x1) cx+=2;
        else cx--;
    } putpixel(cx,cy,color);cx=x;
    while(cy != y1){
        putpixel(cx,cy,color);
        if(cy<y1) cy+=2;
        if(cy>y1) cy--;

        while(cx!=x1) {

```

```

        if(cx<x1) cx+=2;
        if(cx>x1) cx--;
    } putpixel(cx,cy,color);cx=x;
    }
}

```

```

/*----- UP_DOWN ANIMATE BLOCK -----*/

```

```

void ud_fill_bar(int x1,int y1,int x2,int y2,
int color,int speed,int mode)

```

```

{
    int i,j,new_x,new_y,m,n;
    new_x = (x1+x2)/2;
    new_y = (y1+y2)/2;
    i=new_x;j=new_y;

```

```

do{setfillstyle(1,color);

```

```

if(j>x1)

```

```

i -= speed;

```

```

if(j>y1)

```

```

j -= speed;

```

```

if(new_x<x2)

```

```

new_x += speed;

```

```

if(new_y<y2)

```

```

new_y += speed;

```

```

if(i<x1)

```

```

i += 1;

```

```

if(j<y1)

```

```

j += 1;

```

```

if(new_x>x2)

```

```

new_x -= 1;

```

```

if(new_y>y2)

```

```

new_y -= 1;
if(i==x1 && j==y1 && new_x<=x2 && new_y<=y2)
bar(i,j,new_x,new_y);
    }while((i!=x1 || j!=y1 || new_x!=x2 || new_y!=y2));
        if(mode == 1)
setcolor(15);
            else setcolor(0);
                for(n=0;n<2;n++) {
line(x1,y1+n,x2,y1+n);
line(x1+n,y1,x1+n,y2);
                }
                    if(mode == 1)
setcolor(0);
                        else setcolor(15);
                            for(m=0;m<2;m++) {
line(x1+m,y2-m,x2-m,y2-m);
line(x2-m,y1+m,x2-m,y2-m);
                            }
                        }
                    }
}

/*----- UP_DOWN BLOCK two COLOR -----*/

void up_down_bar(int x,int y,int x1,int y1,int mode)
{
int n;
for(n=1;n<=2;n++) {
if(mode==0)
setcolor(0);
if(mode==1)
setcolor(15);
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

line(x-n,y-n,x-n,y1+n);
if(mode==0);
    setcolor(15);
if(mode==1)
    setcolor(0);
line(x1+n,y-n,x1+n,y1+n);
line(x-n,y1+n,x1+n,y1+n);
    }
}

/*----- UP_DOWN BLOCK 16 COLOR -----*/
void up_down_bar_color(int x,int y,int x1,int y1,
int color1,int color2)
{ int n;
for(n=1;n<=2;n++){
    setcolor(color1);
line(x-n,y-n,x1,y-n);
line(x-n,y-n,x-n,y1+n);
    setcolor(color2);
line(x1+n,y-n,x1+n,y1+n);
line(x-n,y1+n,x1+n,y1+n);
}
}

/*----- SET STYLE & COLOR TO FILL -----*/

void set_fill_pattern(int pattern,int color)
{
    setfillstyle(pattern,color);
}

```

```
/*----- Display Text color XY -----*/
```

```
void out_text_xy(int x,int y,char text[],int color)
{
    set_color(color);
    settextstyle(2,0,5);
    outtextxy(x,y,text);
}
```

```
/*----- SET COLOR -----*/
```

```
void set_color(int color)
{
    setcolor(color);
}
```

```
/*----- MAXIMUM OF Coordinate X -----*/
```

```
int get_max_x(void)
{
    return(getmaxx());
}
```

```
/*----- MAXIMUM OF Coordinate Y -----*/
```

```
int get_max_y(void)
{
    return(getmaxy());
}
```

```

/*----- COLOR BLOCK -----*/

void draw_fill_rectangle(int x1,int y1,int x2,int y2,int color)
{
    setfillstyle(1,color);
    bar(x1,y1,x2,y2);
}

/*----- RETURN SIZE OF PIXEL -----*/

unsigned int image_size(int x1,int y1,int x2,int y2)
{
    return (imagesize(x1,y1,x2,y2));
}

/*----- DRAW BLOCK -----*/

void Draw_Rectangle(int lt,int tp,int rt,int bt)
{
    rectangle(lt,tp,rt,bt);
}

/*----- DISPLAY CURSOR -----*/

void Draw_Cursor_Arrow(int x,int y)
{
    int i,j;
    unsigned int size;

    size = image_size(x,y,x+step_X-1,y);

```

```

cursor = malloc(size);
getimage(x,y,x+step_X-1,y,cursor);

while(!kbhit())
{
setcolor(14);
line(x,y,x+step_X-1,y);
delay(80);
setcolor(0);
line(x,y,x+step_X-1,y);
delay(80);
}
putimage(x,y,cursor,0);
free(cursor);
}
/*-----*/

void get_word(int max,int X,int Y,int bkgnd_color)
{
int lenght;
char *buffer = " ";

n_X=X;
n_Y=Y;
MAX_LONG = max;
lenght = 0;
Mode_Insert =! INSERT;
Insert_Mode();
Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
do{

```

```

        s = Read_key();
if(s==0) {
    s=getch();

switch(s) {

    case HOME : while(lenght)
    {
        lenght--;
        buffer--;
        n_X-=step_X;
    }
    Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
    break;

    case END : while(lenght < MAX_LONG )
    {
        buffer++;
        lenght++;
        n_X+=step_X;
    }
    while(*buffer == ' ' && lenght > 0)
    {
        buffer--;
        lenght--;
        n_X-=step_X;
    }
    if(lenght+1 != MAX_LONG && lenght != 0 )
    {
        n_X+=step_X;
        buffer++;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    lenght++;
}

Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case LEFT :
    if(lenght >= 1) {
lenght--;
buffer--;
n_X-=step_X;
}
Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case RIGHT : if(lenght < MAX_LONG-1) {
lenght++;
buffer++;
n_X+=step_X;
}
Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case INSERT: Insert_Mode();
Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case DEL : Move_Data_buffer(buffer+1,buffer,MAX_LONG-lenght+1);
*(buffer + MAX_LONG-lenght-1)=' ';
Display_Dataget_word(lenght, buffer,bkgnd_color);
Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        break;

default   : Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);break;

    }

    }

    else {

switch(s) {

case SPCBAR : Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
    break;

case BACK_SPC:if(lenght > 0) {
    lenght--;
    Move_Data_buffer(buffer,buffer-1,MAX_LONG-lenght);
    *(buffer + MAX_LONG-lenght-1)=' ';
    buffer--;
    n_X-=step_X;
    Display_Dataget_word(lenght, buffer,bkgnd_color);
    }

    Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);

    break;

case ESC   :   _Quit();
    Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
    break;

case ENTER :   copy_data(buffer, lenght,MAX_LONG);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        break;

default    : Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);break;

}

}

else {

switch(s) {

case SPCBAR : Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case BACK_SPC:if (lenght > 0) {
lenght--;
Move_Data_buffer(buffer,buffer-1,MAX_LONG-lenght);
*(buffer + MAX_LONG-lenght-1)=' ';
buffer--;
n_X-=step_X;
Display_Dataget_word(lenght, buffer,bkgnd_color);
}

Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case ESC    : _Quit();
Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case ENTER  : copy_data(buffer,lenght,MAX_LONG);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void Move_Data_buffer(char *source, char *dest, int buffer_lenght)
{
    if( dest > source)
while( buffer_lenght-- )
    *(dest + buffer_lenght) = *(source + buffer_lenght);
    else
while( buffer_lenght-- )
    *dest++ = *source++;
}

/*----- DISPLAY INSERT -----*/

void Insert_Mode(void)
{
    if(Mode_Insert==INSERT) {
Mode_Insert =! INSERT;
draw_fill_rectangle(34*step_X-2,3*step_Y-2,42*step_X+2,
4*step_Y+7,7);
out_text_xy(35*step_X,4*step_Y-12,"NORMAL",0);
out_text_xy(35*step_X+1,4*step_Y-11,"NORMAL",14);
    }
    else {
Mode_Insert = INSERT;
draw_fill_rectangle(34*step_X,3*step_Y,42*step_X,4*step_Y+5,7);
up_down_bar(34*step_X-2,3*step_Y-2,42*step_X+2,4*step_Y+5+2,0);
up_down_bar(34*step_X,3*step_Y,42*step_X,4*step_Y+5,1);
out_text_xy(35*step_X,4*step_Y-12,"INSERT",0);
out_text_xy(35*step_X+1,4*step_Y-11,"INSERT",14);
    }
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
/*----- DISPLAY TEXT FORM BUFFER -----*/
```

```
void Display_Dataget_word(int ll, char #buffer,int bkgnd_color)
```

```
{
```

```
char ch,bh;
```

```
int x=n_X,y=n_Y+3;
```

```
while(ll < MAX_LONG) {
```

```
if(*(buffer)==' ') {
```

```
setcolor(bkgnd_color);
```

```
settextstyle(0,0,2);
```

```
outtextxy(x-2,y-step_Y-1," "); }
```

```
else {
```

```
setcolor(bkgnd_color);
```

```
settextstyle(0,0,2);
```

```
outtextxy(x-2,y-step_Y-1," ");
```

```
out_text_xy(x,y-step_Y,buffer,14); }
```

```
if(ll==MAX_LONG)
```

```
break;
```

```
else {
```

```
ll++;
```

```
buffer++;
```

```
x+=step_X;
```

```
}
```

```
}
```

```
}
```

```
/*----- COPY DATA FROM BUFFER -----*/
```

```
void copy_data(char #copy,int lp,int max)
```

```

{
    int i=0;
    while(lp--)
    {
        copy--;
    }
    while(lp++ < MAX_LONG-1)
    {
        if(max==12) file_name[i]=toupper(*copy);
        if(max==8) Code[i]=toupper(*copy);
        else ;
        copy++;
        i++;
    }
}
/*----- Erase_Buffer -----*/

void Erase_Buffer(char *buf,int le)
{
    while(le > 0)
    {
        buf--;
        le--;
    }
    while(le < MAX_LONG)
    {
        *buf= ' ';
        buf++;
        le++;
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

while(le > 0) {
buf--;
le--;
}
}

/*----- Std_DTBase -----*/

void STUDENT_DTBase(void)
{
Image_blkgnd();
image_database();
image_openfile();
image_key_ctrl();
DTBase_wordprocessor(0);
}

/*----- BACKGROUND SCREEN OF DATABASE -----*/

void Image_blkgnd(void)
{
int x,i;

draw_fill_rectangle(0,0,getmaxx(),getmaxy(),3);
up_down_bar(2,2,getmaxx()-2,getmaxy()-2,1);
up_down_bar(4,4,getmaxx()-4,getmaxy()-4,0);

fill_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,8,3);
up_down_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,0);
fill_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,7,3);
fill_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,9,3);

```

```

fill_bar(15,8,getmaxx()-15,40,7,4);
up_down_bar(15,8,getmaxx()-15,40,1);
out_text_xy(200,18,"DATABASE FILE FOR USER",0);
out_text_xy(201,18,"DATABASE FILE FOR USER",0);
out_text_xy(202,19,"DATABASE FILE FOR USER",14);

out_text_xy(getmaxx()-241,61,"File_name is :",8);
out_text_xy(getmaxx()-240,62,"File_name is :",14);
draw_fill_rectangle(getmaxx()-130,60,getmaxx()-22,77,8);
up_down_bar(getmaxx()-130,60,getmaxx()-22,77,0);
)

/*----- Erase DATABASE -----*/

void Erase_DTB(void)
{
erase_fill_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,15);
fill_bar(250,270,getmaxx()-250,getmaxy()-230,7,3);
fill_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,8,3);
fill_bar(100,120,getmaxx()-100,getmaxy()-80,9,3);
}

/*----- BLOCK OF FILENAME -----*/

void image_openfile(void)
{
void *blk;
unsigned int size;

size = image_size(160,200,465,265);

```

```

getimage(160,200,465,265,blk);

fill_bar(160,200,450,250,1,1);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shardow(160,200,450,250);
out_text_xy(170,215,"Filename to created :",14);
draw_fill_rectangle(330,211,438,232,12);
draw_rectangle(330,211,438,232,14);
get_word(12,335,228,12);
putimage(160,200,blk,0);
free(blk);
draw_fill_rectangle(getmaxx()-130,60,getmaxx()-22,77,8);
out_text_xy(getmaxx()-125,62,file_name,14);
}

/*----- SCREEN DATABASE -----*/

void image_database(void)
{
    out_text_xy(130,180-2*step_Y,"record.No :",4);
    out_text_xy(130,180,"Student code      :",14);
    out_text_xy(130,180+3*step_Y,"Student name      :",14);
    out_text_xy(130,180+6*step_Y,"Student grade     :",14);
    out_text_xy(130,180+9*step_Y,"Student Average grade :",14);
    draw_fill_rectangle(225,179-2*step_Y,270,196-2*step_Y,12);
    up_down_bar(225,179-2*step_Y,270,196-2*step_Y,0);
    draw_fill_rectangle(325,179,402,196,1);
    up_down_bar(325,179,402,196,0);
    draw_fill_rectangle(325,179+3*step_Y,529,196+3*step_Y,1);
    up_down_bar(325,179+3*step_Y,529,196+3*step_Y,0);
    draw_fill_rectangle(325,179+6*step_Y,370,196+6*step_Y,1);

```

```

up_down_bar(325,179+6*step_Y,370,196+6*step_Y,0);
draw_fill_rectangle(325,179+9*step_Y,370,196+9*step_Y,1);
up_down_bar(325,179+9*step_Y,370,196+9*step_Y,0);
}

```

```

/*-----*/

```

```

void DTB_wordprocessor(int No)
{
    char *buffer;
    int i,s_Y=16,lenght;

    buffer = ALLbuf;
    No=0;
    MAX_LONG = 8;
    lenght = 0;
    new_X=330;new_Y=177+s_Y;
    Text_key();
    Cnt_Chck_Rec();
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);

    do {
        s = Read_key();
        if(s == 0) {
            s = getch();

            switch(s) {
                case F1 : Key_F1();
                    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
                    break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    case F2 : Key_F2();
while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
}

    i=0;
    while(lenght < MAX_LONG) {
if(No==0) rec1.code[i] = *buffer;
if(No==1) rec1.Std_name[i] = *buffer;
if(No==2) rec1.grade[i] = *buffer;
if(No==3) rec1.AVgrade[i]= *buffer;
i++;
buffer++;
lenght++;
}

    while(lenght > 0) {
buffer--;
lenght--;
}

    Erase_Buffer(buffer, lenght);

    lenght = 0;

if(Old_s==F10) {

                Save_New_Edit();

}

else Save_Data(file_name);

    Erase_DTB();

    image_database();

    Cnt_Chck_Rec();

    Erase_Buffer(buffer, lenght);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่สามารถนำเอกสารนี้ไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตให้ทำซ้ำได้

new_X=330;new_Y=177+s_Y; และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MAX_LONG = 8;
lenght = 0;
Erase_Old_Rec();
No = 0;
Old_s = 0;
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

case F6 : Key_F6();
_Quit();
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

case F10 : Key_F10();
Erase_Buffer(buffer,lenght);
select_KEY(0,0,8,4,14);
image_key_ctrl();
Text_key();
new_X=330;new_Y=177+s_Y;
MAX_LONG = 8;
lenght = 0;
No = 0;
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

case UP : while(lenght > 0) {
buffer--;
lenght--;
}

```

เอกสาร i=0; เอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใด while(lenght < MAX_LONG) และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(No==0) rec1.code[i] = *buffer;
if(No==1) rec1.Std_name[i] = *buffer;
if(No==2) rec1.grade[i] = *buffer;
if(No==3) rec1.AVgrade[i]= *buffer;
i++;
buffer++;
lenght++;
}

while(lenght > 0) {
buffer--;
lenght--;
}
Erase_Buffer(buffer, lenght);
lenght=0;
if(No==0) {
No = 3;
new_Y += 9*s_Y;
MAX_LONG = 4;
}
else ( if(No==1) MAX_LONG = 8;
if(No==2) MAX_LONG = 24;
if(No==3) MAX_LONG = 4;
new_Y-=3*s_Y;
No--;
)
new_X=330;
Transfer_data(buffer, No, lenght);
Draw_Cursor_Arrow(new_X, new_Y);
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น หากมีข้อสงสัยหรือต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาติดต่อฝ่ายวิชาการ โทร. 0-2329-1000

```

buffer--;
lenght--;
    }
    i=0;
while(lenght < MAX_LONG) {
    if(No==0) rec1.code[i] = *buffer;
    if(No==1) rec1.Std_name[i] = *buffer;
    if(No==2) rec1.grade[i] = *buffer;
    if(No==3) rec1.AVgrade[i]= *buffer;
    i++;
    buffer++;
    lenght++;
}
while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
    }
    Erase_Buffer(buffer, lenght);
    lenght=0;
if(No==3) {
    No = 0;
    MAX_LONG = 8;
    new_Y -= 9*s_Y;
    }
else { if(No==0) MAX_LONG = 24;
if(No==1) MAX_LONG = 4;
if(No==2) MAX_LONG = 4;
    new_Y+=3*s_Y;

    No++;
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่ **new_X=330**; การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    Transfer_data(buffer,No, lenght);
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

```

```

    case HOME : while(lenght)
    {
    lenght--;
    buffer--;
    new_X-=step_X;
    }
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

    case END : while(lenght < MAX_LONG)
    {
    buffer++;
    lenght++;
    new_X+=step_X;
    }
while(*buffer == ' ' && lenght > 0)
{
    buffer--;
    lenght--;
    new_X-=step_X;
}
if(lenght+1 != MAX_LONG )
{
    new_X+=step_X;
    buffer++;
    lenght++;
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    break;

    case LEFT :
        if(lenght >= 1) {
            lenght--;
            buffer--;
            new_X-=step_X;
        }
        Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
        break;

    case RIGHT : if(lenght < MAX_LONG-1) {
        lenght++;
        buffer++;
        new_X+=step_X;
    }
        Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
        break;

    case INSERT: Insert_Mode();
        Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
        break;

    case DEL : Move_Data_buffer(buffer+1, buffer, MAX_LONG-lenght+1);
        *(buffer + MAX_LONG-lenght-1/*(strlen(buffer)-1)*/)=' ';
        Display_Data(lenght, buffer,1);
        Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
        break;

    default : Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารตัวอย่าง : Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y); ตีให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        break;
    )
}
else {

    switch(s) {

        case ESC : _Quit();
s=0;
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

        case BACK_SPC: if(lenght > 0) {
            lenght--;
            Move_Data_buffer(buffer, buffer-1, MAX_LONG-lenght);
            *(buffer +MAX_LONG-lenght-1/*(strlen(buffer)-1)*/)=' ';
            buffer--;
            new_X-=step_X;
            Display_Data(lenght, buffer,1);
        }

        Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
        break;

        case ENTER : while(lenght > 0) {
            buffer--;
            lenght--;
        }

        i=0;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(No==0) rec1.code[i] = *buffer;
if(No==1) rec1.Std_name[i] = *buffer;
if(No==2) rec1.grade[i] = *buffer;
if(No==3) rec1.AVgrade[i]= *buffer;

i++;
buffer++;
lenght++;
}
while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
}
Erase_Buffer(buffer, lenght);
lenght=0;
if(No==3) {
    No = 0;
    MAX_LONG = 8;
    new_Y -= 9*s_Y;
}
else { if(No==0) MAX_LONG = 24;
        if(No==1) MAX_LONG = 4;
        if(No==2) MAX_LONG = 4;

        new_Y+=3*s_Y;
        No++;
}

new_X = 330;
Transfer_data(buffer,No,lenght);
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        if(Mode_Insert != INSERT)
#buffer = s;
        else {
Move_Data_buffer(buffer,buffer+1,MAX_LONG-lenght-1);
#buffer = s; }
Display_Data(lenght, buffer,1);

        if(lenght < MAX_LONG-1) {
lenght++;
buffer++;
new_X+=step_X;
}
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
}
}
} while(s != ESC);
        Erase_Buffer(buffer, lenght);
}

/*----- display text DTB -----*/

void Display_Data(int ll, char #buffer,int bkgnd_color)
{
char ch,bh;
int x=new_X,y=new_Y+3;

while(ll < MAX_LONG) {
if(*(buffer)==' ') {
draw_fill_rectangle(x,y-step_Y,x+step_X-1,y,bkgnd_color);
}
}

```

```

draw_fill_rectangle(x-2,y-step_Y,x+step_X-1,y,bkgnd_color);
out_text_xy(x,y-step_Y,buffer,14); )

if (l1==MAX_LONG)
    break;
else {
    l1++;
    buffer++;
    x+=step_X;
}
}
}
/*----- Erase old student Record -----*/
void Erase_Old_Rec(void)
{
    int i=0,j,m;

    while(i < 4)
    {
        if(i==0) m=8;
        if(i==1) m=4;
        if(i==2) m=4;
        if(i==3) m=24;
        for(j=0;j<m;j++) {
            if(i==0) rec1.code[j] = ' ';
            if(i==1) rec1.AVgrade[j] = ' ';
            if(i==2) rec1.grade[j] = ' ';
            if(i==3) rec1.Std_name[j] = ' ';
        }
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

}
}

```

```

/*----- CTRL HOT KET -----*/

```

```

image_key_ctrl()

```

```

{
    fill_bar(105,getmaxy()-45,getmaxx()-105,getmaxy()-15,7,5);
    up_down_bar(105,getmaxy()-45,getmaxx()-105,getmaxy()-15,0);
    up_down_bar(107,getmaxy()-43,getmaxx()-107,getmaxy()-17,1);
    up_down_bar(107,getmaxy()-43,210,getmaxy()-17,1);
    up_down_bar(215,getmaxy()-43,318,getmaxy()-17,1);
    up_down_bar(323,getmaxy()-43,426,getmaxy()-17,1);
    up_down_bar(431,getmaxy()-43,532,getmaxy()-17,1);
}

```

```

Text_key()

```

```

{
    out_text_xy(125,getmaxy()-35,"F1      F2      F6      F10",0);
    out_text_xy(126,getmaxy()-34,"F1      F2      F6      F10",10);
    out_text_xy(125,getmaxy()-35,"-Help -Save -Exit -Menu",4);
}

```

```

Text_key_search()

```

```

{
    out_text_xy(125,getmaxy()-35," Pg_Dn Pg_Up ESC ",0);
    out_text_xy(126,getmaxy()-34," Pg_Dn Pg_Up ESC ",10);
    out_text_xy(125,getmaxy()-35," -Exit ",4);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

}
Key_F1()
{
    draw_fill_rectangle(105,getmaxy()-45,212,getmaxy()-15,7);
    Text_key();
    delay(400);
    up_down_bar(107,getmaxy()-43,210,getmaxy()-17,1);
    Text_key();
}

```

```

Key_F2()
{
    draw_fill_rectangle(213,getmaxy()-45,320,getmaxy()-15,7);
    Text_key();
    delay(400);
    up_down_bar(215,getmaxy()-43,318,getmaxy()-17,1);
    Text_key();
}

```

```

Key_F6()
{
    draw_fill_rectangle(321,getmaxy()-45,428,getmaxy()-15,7);
    Text_key();
    delay(400);
    up_down_bar(323,getmaxy()-43,426,getmaxy()-17,1);
    Text_key();
}

```

```

Key_F10()

```

```

{

```

เอกสารนี้เป็นเอกสาร draw_fill_rectangle(429,getmaxy()-45,534,getmaxy()-15,7); ด้านการคำ

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

Text_key();
delay(400);
up_down_bar(431,getmaxy()-43,532,getmaxy()-17,1);
Text_key();
}

```

```

Key_PGD()
{
draw_fill_rectangle(105,getmaxy()-45,212,getmaxy()-15,7);
Text_key_search();
delay(400);
up_down_bar(107,getmaxy()-43,210,getmaxy()-17,1);
Text_key_search();
}

```

```

Key_PGU()
{
draw_fill_rectangle(213,getmaxy()-45,320,getmaxy()-15,7);
Text_key_search();
delay(400);
up_down_bar(215,getmaxy()-43,318,getmaxy()-17,1);
Text_key_search();
}

```

```

Key_ESC()
{
draw_fill_rectangle(321,getmaxy()-45,428,getmaxy()-15,7);
Text_key_search();
delay(400);
up_down_bar(323,getmaxy()-43,426,getmaxy()-17,1);
}

```

```

)
/*----- EXIT TO MAIN_MENU -----*/

void _Quit(void)
{
    void *Exbk;
    char ch;
    unsigned int size;

    size = image_size(150,180,445,265);
    Exbk = malloc(size);
    getimage(150,180,445,265,Exbk);

    fill_bar(150,180,430,250,8,3);
    draw_rectangle(150,180,430,250,14);
    shadow(150,180,430,250);
    out_text_xy(160,190,"Do you want to Exit...[Y/N].?",14);
    draw_fill_rectangle(200,210,240,235,7);
    draw_fill_rectangle(260,210,300,235,7);
    draw_fill_rectangle(320,210,370,235,7);

    up_down_bar(260,210,300,235,1);
    up_down_bar(200,210,240,235,1);
    up_down_bar(320,210,370,235,1);

    draw_rectangle(198,208,242,237,0);
    draw_rectangle(258,208,302,237,0);
    draw_rectangle(318,208,372,237,0);
    out_text_xy(205,215,"Yes    No    Cancel",9);
    out_text_xy(205,217,"_    _    _",14);

```

```

ch = toupper(getch());
if(ch == 'Y')
{
    draw_fill_rectangle(199,209,241,236,7);
    out_text_xy(205,215,"Yes",0);
    out_text_xy(205,217,"_",14);
    delay(400);
    up_down_bar(200,210,240,235,1);
    draw_rectangle(198,208,242,237,0);
    delay(300);
    putimage(150,180,Exbk,0);
    free(Exbk);
    BckgndMAIN();
    select_KEY(1,0,8,7,14);
}
if(ch == 'N')
{
    draw_fill_rectangle(259,209,301,236,7);
    out_text_xy(205,215,"    No",0);
    out_text_xy(205,217,"    _",14);
    delay(400);
    up_down_bar(260,210,300,235,1);
    draw_rectangle(258,208,302,237,0);
    delay(300);
}
if(ch == 'C')
{
    draw_fill_rectangle(319,209,371,236,7);
    out_text_xy(205,215,"    Cancel",0);
    out_text_xy(205,217,"    _",14);
}

```

```

up_down_bar(320,210,370,235,1);
draw_rectangle(318,208,372,237,0);
delay(300);
)
) while(ch != 'Y' && ch != 'N' && ch != 'C');
putimage(150,180,Exbk,0);
free(Exbk);
)

/*----- SAVE CREATED DATA -----*/

void Save_Data(char Text[])
{
FILE *fp;
unsigned int size;
char ch=' ';
void *blk;

size = image_size(190,250,465,305);
blk = malloc(size);
getimage(190,250,465,305,blk);

fill_bar(190,250,450,290,12,1);
shadow(190,250,450,290);
draw_rectangle(190,250,450,290,14);
draw_rectangle(192,252,448,288,14);
out_text_xy(200,265,"Do you want SAVE DATA [Y/N]..?",14);

while(ch != 'Y' && ch != 'N')
ch = toupper(getch());

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    if (ch == 'Y') {

        if((fp=fopen(Text,"a"))==NULL) {
            out_text_xy(200,265,"Do you want SAVE DATA [Y/N]..?",12);
            out_text_xy(220,265,"Couldn't Save :",14);
            out_text_xy(340,265,Text,15);
            getch();
        }

        else {
            fwrite(&rec1,sizeof rec1,1,fp);
            if(ferror(fp)) {
                out_text_xy(230,265,"Error in writting",14);
                getch();
            }
            fclose(fp);
            putimage(190,250,blk,0);
            sort(file_name);
        }
        else putimage(190,250,blk,0);
        free(blk);
    }
}

```

```

/*----- SEARCH DATA by Code -----*/

```

```

void search(char text[])

```

```

{
    FILE *fp;
    void *block;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

unsigned int size;
int c,No_rec,Od_rec,Mov,lg;

size = image_size(160,200,465,265);
block = malloc(size);
getimage(160,200,465,265,block);

fill_bar(160,200,450,250,1,1);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shardow(160,200,450,250);
out_text_xy(180,215,"Code for searching :",14);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,12);
draw_rectangle(355,211,430,232,14);
get_word(8,360,228,12);

if((fp = fopen(file_name,"rb"))==NULL) {
out_text_xy(180,215,"Code for searching :",1);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,1);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",14);
getch();
    putimage(160,200,block,0);
}

else { fseek(fp,0,2);
No_rec = ftell(fp)/sizeof rec1;
rewind(fp);

    while(fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp)==1)
    { c=compare(text,rec1.code);

        if(c==1) { putimage(160,200,block,0);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

image_database();
count=ftell(fp)/sizeof rec1;
break;
    }
    if(ferror(fp)) {
out_text_xy(180,215,"Code for searching :",1);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,1);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",14);
getch();
putimage(160,200,block,0);
    }
}

    if(c!=1){
out_text_xy(180,215,"Code for searching :",1);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,1);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",1);
out_text_xy(220,215,"No such code in this file",14);
getch();
        putimage(160,200,block,0);
    }

    else {
ltoa(count,Cnt_Record,10);
lg=strlen(Cnt_Record);
Compare_REC(lg);
out_text_xy(327,180,rec1.code,14);
out_text_xy(327,180+3*step_Y,rec1.Std_name,14);
out_text_xy(327,180+6*step_Y,rec1.grade,14);
out_text_xy(327,180+9*step_Y,rec1.AVgrade,14);

```

```

Text_key_search();
draw_fill_rectangle(431,getmaxy()-47,536,getmaxy()-13,3);
do {
    s=Read_key();
    if(s==0) {
s = getch();

        switch(s) {
            case PgUp : Key_PGU();
if(count>1) {
                Od_rec=ftell(fp)/sizeof rec1;
                Mov = Od_rec-2;
                fseek(fp,Mov*sizeof rec1,0);
                fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp);
                count--;
            }
break;

            case PgDn : Key_PGD();
if(count<No_rec) {
                fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp);
                count++;
            }
break;
        }
    }

    Erase_DTB();
    image_database();
    ltoa(count,Cnt_Record,10);
    lg=strlen(Cnt_Record);

```

```

out_text_xy(327,180,rec1.code,14);
out_text_xy(327,180+3*step_Y,rec1.Std_name,14);
out_text_xy(327,180+6*step_Y,rec1.grade,14);
out_text_xy(327,180+9*step_Y,rec1.AVgrade,14);

}

else {
switch(s) {

case ESC : Key_ESC();
break;
}
}
}while(s != ESC);
}
fclose(fp);
Erase_DTB();
image_database();
free(block);
Erase_Old_Rec();
s=0;
}

/*----- SORT BY CODE -----*/

```

```
void sort(char Text[])
```

```

{
FILE *fp;
void *rct;
unsigned int size;
int i,j,n_record;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

size = image_size(190,250,465,305);
rct = malloc(size);
getimage(190,250,465,305,rct);

fill_bar(190,250,450,290,5,1);
shardow(190,250,450,290);
draw_rectangle(190,250,450,290,14);
draw_rectangle(192,252,448,288,14);

if((fp=fopen(Text,"r+b"))==NULL) {
out_text_xy(210,265,"Couldn't open file to SORT",14);
getch();
}
else {
out_text_xy(230,265,"DATA HAVE BEEN SORTED",14);
fseek(fp,0,2);
n_record = ftell(fp) / sizeof rec1;
rewind(fp);

for(i=1;i <= n_record-1;++i) {
fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp);
for(j=1;j <= n_record-1;++j) {
fread(&rec2,sizeof rec2,1,fp);
if(strcmp(rec1.code,rec2.code) >0 ) {
fseek(fp,ftell(fp)-2*sizeof rec1,0);
fwrite(&rec2,sizeof rec2,1,fp);
fwrite(&rec1,sizeof rec1,1,fp);
if(ferror(fp)){
out_text_xy(230,265,"DATA HAVE BEEN SORTED",5);
out_text_xy(210,265,"File error in sortting",14);

```

```

    }
    fseek(fp,ftell(fp),0);
}

else
    rec1 = rec2;
}

rewind(fp);
}
}

fclose(fp);
delay(500);
printf("\007");
putimage(190,250,rct,0);
free(rct);
}

/*----- DEL BY CODE -----*/

void del_code(void)
{
    FILE *fp;
    void *block;
    long count;
    unsigned int size;
    int c,lg;
    int n_record,i,record;
    char ch;
    struct Std_Rec *pt;

    size = image_size(160,200,465,265);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

getimage(160,200,465,265,block);

if((fp = fopen(file_name,"r+b"))== NULL) {
    fill_bar(160,200,450,250,1,8);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shardow(160,200,450,250);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",14);
getch();
free(block);
putimage(160,200,block,0);
    Erase_DTB();
image_database();
BckgndMAIN();
select_KEY(1,0,8,7,14);
}

else {
fill_bar(160,200,450,250,1,8);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shardow(160,200,450,250);
out_text_xy(180,215,"Code for Deletting :",14);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,12);
draw_rectangle(355,211,430,232,14);
get_word(8,360,228,12);
putimage(160,200,block,0);
while(fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp)==1)
{ count=ftell(fp)/sizeof rec1;
c=compare(Code,rec1.code);

if(c==1) {

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

image_database();
break;
}

if(ferror(fp)) {
    fill_bar(160,200,450,250,1,8);
    draw_rectangle(160,200,450,250,14);
    shardow(160,200,450,250);
    out_text_xy(230,215,"Error in Reading",14);
    getch();
    putimage(160,200,block,0);
    fclose(fp);
    free(block);
    exit(1);
}
}

if(c!=1) {
fill_bar(160,200,450,250,1,8);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shardow(160,200,450,250);
out_text_xy(220,215,"No such code in file",14);
getch();

        putimage(160,200,block,0);

}

else {
record=ftell(fp)/sizeof rec1;
ltoa(count,Cnt_Record,10);
lg=strlen(Cnt_Record);
Compare_REC(lg);

out_text_xy(327,180,rec1.code,14);
out_text_xy(327,180+3*step_Y,rec1.Std_name,14);

```

```

out_text_xy(327,180+6*step_Y,rec1.grade,14);
out_text_xy(327,180+9*step_Y,rec1.AVgrade,14);

while(!kbhit()) {
out_text_xy(150,180+11*step_Y,
"HIT a key delete this RECORD <ESC to QUIT>",10);
delay(100);
out_text_xy(150,180+11*step_Y,"
HIT a key delete this RECORD <ESC to QUIT>",9);
delay(100);
}
s=Read_key();
if(s==ESC) {
free(block);
fclose(fp);
BckgndMAIN();
select_KEY(1,0,8,7,14);
}

fseek(fp,0,2);
n_record=ftell(fp)/sizeof rec1;

if((pt = malloc(n_record*sizeof rec1))==NULL) {
fill_bar(160,200,450,250,1,8);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shadow(160,200,450,250);
out_text_xy(230,215,"Couldn't DELETE",14);
getch();

putimage(160,200,block,0);

free(pt);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

exit(0);
}

rewind(fp);

for(i=1;i <= n_record-1;++i) {

    if(ftell(fp) == (long)(record-1)*sizeof rec1)
        fseek(fp,sizeof rec1,1);
    fread(pt,sizeof rec1,1,fp);
    if(ferror(fp)){
fill_bar(160,200,450,250,1,8);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shardow(160,200,450,250);
out_text_xy(230,215,"Error in reading",14);
getch();
putimage(160,200,block,0);
free(pt);

free(block);
exit(0);
    }
++pt;
}

if((fp=fopen(file_name,"w+b"))==NULL) {
    fill_bar(160,200,450,250,1,8);
    draw_rectangle(160,200,450,250,14);
    shardow(160,200,450,250);
    out_text_xy(230,215,"Error in reading",14);
    getch();
    putimage(160,200,block,0);
    free(pt);
    free(block);
}

```

```

        select_KEY(1,0,8,7,14);
    }
    for(i=1;i<=n_record-1;++i)
        --pt;
    for(i=1;i<=n_record-1;++i) {
        fwrite(pt,sizeof rec1,1,fp);
        if(ferror(fp)){
            fill_bar(160,200,450,250,1,8);
            draw_rectangle(160,200,450,250,14);
            shadow(160,200,450,250);
            out_text_xy(230,215,"Error in writing",14);
            getch();
            putimage(160,200,block,0);
            free(pt);
        }
        free(block);
        exit(0);
    }
    ++pt;
}
fill_bar(160,200,450,250,1,8);
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
shadow(160,200,450,250);
out_text_xy(230,215,"delete complete",14);
delay(1000);
putimage(160,200,block,0);
}
rewind(fp);
fclose(fp);
}
if(c==1) free(pt);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
free(block);
```

135

```
Erase_Old_Rec();
```

```
Erase_DTB();
```

```
image_database();
```

```
s=0;
```

```
}
```

```
/*----- Load data from code for Edit -----*/
```

```
void Edit_DTB(void)
```

```
{
```

```
FILE *fp;
```

```
void *block;
```

```
char *buffer;
```

```
unsigned int size;
```

```
int c,lg;
```

```
long count;
```

```
buffer = ALLbuf;
```

```
size = image_size(160,200,465,265);
```

```
block = malloc(size);
```

```
getimage(160,200,465,265,block);
```

```
Erase_DTB();
```

```
image_database();
```

```
fill_bar(160,200,450,250,1,1);
```

```
draw_rectangle(160,200,450,250,14);
```

```
shadow(160,200,450,250);
```

```
out_text_xy(180,215,"Code for Editing :",14);
```

```
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,12);
```

```
draw_rectangle(355,211,430,232,14);
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(s!=ESC) {
    if((fp = fopen(file_name,"r+b"))==NULL) {
out_text_xy(180,215,"Code for Editting :",1);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,1);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",14);
getch();
    }
else { rewind(fp);

        while(fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp)==1)
        { Seek_Save=ftell(fp)/sizeof rec1;
          c=compare(Code,rec1.code);
          if(c==1) { putimage(160,200,block,0);
break;
          }
          if(ferror(fp)) {
out_text_xy(180,215,"Code for Editting :",1);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,1);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",14);
getch();
          }
        }
    } fclose(fp);

    if(c==1) {
count = Seek_Save;
ltoa(count,Cnt_Record,10);
lg=strlen(Cnt_Record);
Compare_REC(lg);
out_text_xy(330,180,rec1.code,14);
out_text_xy(330,180+3*step_Y,rec1.Std_name,14);

```

```

out_text_xy(330,180+9*step_Y,rec1.AVgrade,14);
Transfer_data(buffer,0,0);
Old_s=F10;
}

else {
out_text_xy(180,215,"Code for Editting :",1);
draw_fill_rectangle(355,211,430,232,1);
out_text_xy(230,215,"Error in READING file",1);
out_text_xy(220,215,"No such code in this file",14);
getch();
putimage(160,200,block,0);
Erase_Old_Rec();
Cnt_Chck_Rec();
}
}
}
else putimage(160,200,block,0);
free(block);
}

/*-----Save new_data from editing-----*/

void Save_New_Edit(void)
{
FILE *fp;
void *blk;
unsigned int size;
int c;
char ch=' ';

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

size = image_size(190,250,465,305);
blk = malloc(size);
getimage(190,250,465,305,blk);

fill_bar(190,250,450,290,12,1);
shadow(190,250,450,290);
draw_rectangle(190,250,450,290,14);
draw_rectangle(192,252,448,288,14);
out_text_xy(200,265,"You want SAVE NEW DATA [Y/N]..?",14);

while(ch != 'Y' && ch != 'N')
ch = toupper(getch());

if(ch == 'Y') {
    if((fp = fopen(file_name,"r+b"))==NULL) {
out_text_xy(200,265,"You want SAVE NEW DATA [Y/N]..?",12);
out_text_xy(220,265,"Couldn't Save :",14);
out_text_xy(340,265,file_name,15);
getch();putimage(190,250,blk,0);
    }
    else {
        fseek(fp,(Seek_Save-1)*sizeof rec1,0);
        fwrite(&rec1,sizeof rec1,1,fp);
if(ferror(fp)) {
out_text_xy(200,265,"You want SAVE NEW DATA [Y/N]..?",12);
out_text_xy(220,265,"Couldn't Save :",14);
out_text_xy(340,265,file_name,15);
getch();
    }

        putimage(190,250,blk,0);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    }

    else putimage(190,250,blk,0);
    fclose(fp);
    free(blk);
}

/*----- String Compare -----*/

int compare(char text1[],char text2[])
{
    int i,c=0;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        if(toupper(text1[i])==toupper(text2[i])) c++;
        else c=0;
    }
    if(c==8) c=1;
    else c=0;
    return(c);
}

/*----- Count & check => rec -----*/

void Cnt_Chck_Rec(void)
{
    FILE *fp;
    void *BB;
    unsigned int size;

    long count_rec;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    while((fp=fopen(file_name,"a"))==NULL) {
size = image_size(200,150,415,195);
BB = malloc(size);
getimage(200,150,415,195,BB);
fill_bar(200,150,400,180,8,1);
draw_rectangle(200,150,400,180,14);
shardow(200,150,400,180);
out_text_xy(210,160,"Couldn't Created Filename",14);
getch();
putimage(200,150,BB,0);
free(BB);
image_openfile();
}
    fseek(fp,0,2);
    count_rec=ftell(fp)/sizeof rec1;
    fclose(fp);
    count_rec++;
    ltoa(count_rec,Cnt_Record,10);
    lg=strlen(Cnt_Record);
    Compare_REC(lg);
}

/*----- Compare Number of Record -----*/

void Compare_REC(int lg)
    { int i=0;

        if(lg > 0 && lg < 6) {
if(lg==1) {
            out_text_xy(228,181-2*step_Y,"0000",14);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
 i=4*step_X; ทรัพย์สินทางปัญญาเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    }
, if(lg==2) {
    out_text_xy(228,181-2*step_Y,"000",14);
    i=3*step_X;
}
if(lg==3) {
    out_text_xy(228,181-2*step_Y,"00",14);
    i=2*step_X;
}
if(lg==4) {
    out_text_xy(228,181-2*step_Y,"0",14);
    i=step_X;
}
out_text_xy(228+i,181-2*step_Y,Cnt_Record,14);
}
else out_text_xy(228,181-2*step_Y,"FULL",14);
}

/*----- Copy std_record to buffer -----*/

void Transfer_data(char *data,int Num,int lenght)
{ int i=0;

    while(lenght < MAX_LONG) {
        if(Num==0) *data = rec1.codefil;
        if(Num==1) *data = rec1.Std_namefil;
        if(Num==2) *data = rec1.gradefil;
        if(Num==3) *data = rec1.AVgradefil;

        data++;
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    lenght++;
}
while(lenght > 0) {
data--;
lenght--;
}
}

/*----- record of menu -----*/

void menu_assignment(void)
{
/* assign menu no. 0 menu File */
menus[0].frame[0] = 250;
menus[0].frame[1] = 160;
menus[0].frame[2] = getmaxx()-250;
menus[0].frame[3] = getmaxy()-177;

menus[0].row[0] = 195;
menus[0].row[1] = 218;
menus[0].row[2] = 241;
menus[0].row[3] = 264;
menus[0].row[4] = 287;

menus[0].col = 267;

menus[0].item[0].choice = "CREAT NEW FILE  ";
menus[0].item[1].choice = "SEARCH BY CODE ";
menus[0].item[2].choice = "EDIT BY CODE";

```

```

menus[0].item[4].choice = "    EXIT";

menus[0].last_choice = 4;

/* assign menu no. 1menu File */
menus[1].frame[0] = 250;
menus[1].frame[1] = 160;
menus[1].frame[2] = getmaxx()-250;
menus[1].frame[3] = getmaxy()-201;

menus[1].row[0] = 195;
menus[1].row[1] = 218;
menus[1].row[2] = 241;
menus[1].row[3] = 264;
menus[1].row[4] = 287;

menus[1].col = 267;

menus[1].item[0].choice = "DATA BASE FILE";
menus[1].item[1].choice = "SOUND DATABASE";
menus[1].item[2].choice = "    _ OPERATING";
menus[1].item[3].choice = "    EXIT";
menus[1].item[4].choice = "";

menus[1].last_choice = 3;
}

/*----- Database menu -----*/

```

```
void DTB_MENU(void)
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

fill_bar(250,160,getmaxx()-250,getmaxy()-177,0,1);
draw_fill_rectangle(252,186,getmaxx()-252,getmaxy()-179,4);
draw_rectangle(250,160,getmaxx()-250,getmaxy()-177,14);
draw_fill_rectangle(252,162,getmaxx()-252,181,15);
draw_rectangle(251,161,getmaxx()-251,182,0);
setcolor(14);
line(250,183,getmaxx()-250,183);
up_down_bar(254,188,getmaxx()-254,206,1);
up_down_bar(254,211,getmaxx()-254,229,1);
up_down_bar(254,234,getmaxx()-254,252,1);
up_down_bar(254,257,getmaxx()-254,275,1);
up_down_bar(254,280,getmaxx()-254,298,1);
setcolor(8);
settextstyle(0,0,1);
outtextxy(267,167,"DATABASE MENU");
setcolor(13);
outtextxy(267,168,"DATABASE MENU");
setcolor(14);
settextstyle(0,0,1);
outtextxy(267,195,"CREAT NEW FILE");
outtextxy(267,218,"SEARCH BY CODE");
outtextxy(267,241,"EDIT BY CODE");
outtextxy(267,264,"DELETE BY CODE");
outtextxy(267,287,"EXIT");
shadow(250,160,getmaxx()-250,getmaxy()-177);
}

/*----- Select key of main & DTB -----*/
void select_KEY(int menu_no,int Old_No,int color,
int Ocolor,int textcolor)

```

{

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void *menu;
unsigned int size;
int new_No;

size=image_size(menus[menu_no].frame[0]-5,
menus[menu_no].frame[1]-5,
menus[menu_no].frame[2]+20,menus[menu_no].frame[3]+20);

menu = malloc(size);
getimage(menus[menu_no].frame[0]-5,
menus[menu_no].frame[1]-5,
menus[menu_no].frame[2]+20,
menus[menu_no].frame[3]+20,menu);

click_bar(menu_no,Old_No,color,textcolor);
if(menu_no==0) DTB_MENU();
else MAIN_MENU();
click_bar(menu_no,Old_No,8,14);
do{
s=Read_key();
if(s==0) {
s=getch();
switch(s) {

case UP:if(Old_No==0) new_No=menus[menu_no].last_choice;
else new_No = Old_No-1;
unclick_bar(menu_no,Old_No,0color,textcolor);
click_bar(menu_no,new_No,color,textcolor);
Old_No=new_No;

break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        case DOWN : if(Old_No==menus[menu_no].last_choice)
            new_No = 0;
        else new_No = Old_No+1;
        unclick_bar(menu_no,Old_No,Ocolor,textcolor);
        click_bar(menu_no,new_No,color,textcolor);
        Old_No=new_No;
        break;
    }
}
else {
    switch(s) {
        case ENTER :
            putimage(menus[menu_no].frame[0]-5,
            menus[menu_no].frame[1]-5,menu,0);
            free(menu);
            switch(menu_no) {
                case 0: switch(Old_No) {
                    case 0: image_openfile();
                    Erase_DTB();
                    image_database();
                    Cnt_Chck_Rec();
                    break;

                    case 1: search(Code);
                    Cnt_Chck_Rec();
                    break;

                    case 2: Edit_DTB();
                    break;
                }
            }
    }
}

```

```

    Cnt_Chck_Rec();
    break;

    case 4: BckgndMAIN();
select_KEY(1,0,8,7,14);
break;
}
s=ENTER;
break;
    case 1 : switch(Old_No) {
        case 0: STUDENT_DTB();
break;
        case 1: SOUND_Ctrl();
break;
        case 2: Auto_Operate();
break;
        case 3: closegraph();
exit(0);
break;
    } break;
}break;
}
}

}while(s!=ENTER);
}

```

```

/*----- Key_Select -----*/

void click_bar(int menu,int No_mn,int color,int textcolor)
{
    draw_fill_rectangle(menus[menu].col-15,
menus[menu].row[No_mn]-9,
getmaxx()-252,menus[menu].row[No_mn]+13,color);
    setcolor(textcolor);
    settextstyle(0,0,1);
    outtextxy(menus[menu].col,menus[menu].row[No_mn],
menus[menu].item[No_mn].choice);
}

/*----- Unselect_Key -----*/

void unclick_bar(int menu,int No_mn,int color,int textcolor)
{
    draw_fill_rectangle(menus[menu].col-15,
menus[menu].row[No_mn]-9,
getmaxx()-252,menus[menu].row[No_mn]+13,color);
    up_down_bar(menus[menu].col-13,menus[menu].row[No_mn]-7,
getmaxx()-254,menus[menu].row[No_mn]+11,1);
    setcolor(textcolor);
    settextstyle(0,0,1);
    outtextxy(menus[menu].col,menus[menu].row[No_mn],
menus[menu].item[No_mn].choice);
}

/*----- Screen of Main_Menu -----*/

void BckgndMAIN(void)

```

```

{ int i,j,k,l,m,n;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

char *Ch_Main;

fill_bar(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,8,8);
up_down_bar_color(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,15,7);

fill_bar(10,10,getmaxx()-10,50,2,6);
up_down_bar_color(10,10,getmaxx()-10,50,15,0);

fill_bar(10,getmaxy()-50,getmaxx()-10,getmaxy()-10,1,6);
up_down_bar_color(10,getmaxy()-50,getmaxx()-10,getmaxy()-10,15,0);

up_down_bar_color(10,56,60,getmaxy()-53,15,0);
fill_bar(10,56,60,getmaxy()-49,1,6);

up_down_bar_color(getmaxx()-60,53,getmaxx()-10,
getmaxy()-56,15,0);
fill_bar(getmaxx()-60,48,getmaxx()-10,getmaxy()-56,2,6);
setcolor(14);
settextstyle(0,0,2);
outtextxy(130,getmaxy()-35,"INDUSTRIAL EDUCATION");

for(j=0;j<2;j++) {
    i=68;
    setcolor(0);
    settextstyle(1,0,3);
    Ch_Main= Charactor_Main;
    while(*(Ch_Main) != '\0'){
        *Pnt=*Ch_Main;
        outtextxy(i+=15,15,Pnt);
        delay(10);

```

```

}

i=69;
setcolor(7);
Ch_Main= Charactor_Main;

while(*(Ch_Main) != '\0'){
*Pnt=*Ch_Main;
outtextxy(i+=15,15,Pnt);
delay(10);
Ch_Main++;
}

i=70;
setcolor(14);
Ch_Main=Charactor_Main;

while(*(Ch_Main) != '\0'){
*Pnt=*Ch_Main;
outtextxy(i+=15,15,Pnt);
delay(10);
Ch_Main++;
}
}
}

/*----- Main_Menu -----*/

void MAIN_MENU(void)
{ int i;
fill_bar(menus[1].frame[0]-1,menus[1].frame[1]+25,
menus[1].frame[2],menus[1].frame[3],8,1);

```

```

        menus[1].frame[2],menus[1].frame[3],15,0);
shardow(menus[1].frame[0]+2,menus[1].frame[1]+2,
menus[1].frame[2]+2,menus[1].frame[3]+2);

draw_fill_rectangle(menus[1].frame[0]-2,menus[1].frame[1],
        menus[1].frame[2]+1,menus[1].frame[1]+21,1);
draw_rectangle(menus[1].frame[0]-2,menus[1].frame[1],
menus[1].frame[2]+1,menus[1].frame[1]+21,12);
settextstyle(0,0,2);
out_text_xy(menus[1].frame[0]+30,menus[1].frame[1]+5,
"Main MENU",8),
out_text_xy(menus[1].frame[0]+31,menus[1].frame[1]+5,
"Main MENU",14);
for(i=0;i<4;i++) unclick_bar(1,i,7,14);
)
/*-----*/

```

```

/*****
/** This subprogram used for automatic search and *****/
/***** tell student grade on telephone line. *****/
/*****
#include<stdio.h>
#include<conio.h>
#include<string.h>
#include<graphics.h>
#include<alloc.h>
#include<dos.h>
#include<stdlib.h>
#include<time.h>
#include<bios.h>
#define UP 72
#define DOWN 80
#define ESC 27
#define ENTER 13
#define BACK_SPC 8
#define DEL 83
#define LEFT 75
#define RIGHT 77
#define INSERT 82
#define SPCBAR 32
#define HOME 71
#define END 79
#define PgUp 73
#define PgDn 81
#define F1 59
#define F2 60
#define F6 64

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

#define F10 68
extern step_Y,step_X,Mode_Insert,n_X,n_Y,s,MAX_LONG;
extern struct Std_Rec {
    char code[9];
    char Std_name[25];
    char grade[5];
    char AVgrade[5];
}rec1,rec2;
typedef struct file_struct {
char sound_filename[10];
};
extern struct file_struct header_sound[17];
void Oprt_get_word(int max,int X,int Y,int bkgnd_color);
void Auto_Operate(void);
void BckGnd_Scr(void);
void Bckgnd_1(void);
void Erase_display(void);
void Cursor_Arrow(int x,int y);
void OprtMove_Data_buffer(char *source,char *dest,int buffer_lenght);
void Out_Data(int ll, char *buffer,int bkgnd_color);
void copy_Fname(char *copy,int lp);
void ErasePointer(char *buf,int le);
void Chck_file(void);
void Compare_tel(void);
void Read_Sndfilename(void);
void Waiting_Tel(void);
void sound_play(char play_name[]);
void Play_grade(void);
void Play_CODE(void);
void Play_Memo(void);

```

```

/*****/
void *Cursor;
char Fname[13];
int data_code;
char TelCode[9];
char *BFF = "          ";

/*----- OPERATING AUTOMAIC -----*/

void Auto_Operate(void)
{
    Bckgnd_1();
    BckGnd_Scr();
    Oprt_get_word(12,262,169,15);
    Read_Sndfilename();
    Waiting_Tel();
    BckgndMAIN();
    select_KEY(1,0,8,7,14);
}

/*----- Background Screen & database -----*/

void BckGnd_Scr(void)
{
    fill_bar(130,120,getmaxx()-130,getmaxy()-121,7,2);
    up_down_bar_color(130,120,getmaxx()-130,getmaxy()-121,15,8);
    draw_rectangle(130,120,getmaxx()-130,getmaxy()-121,0);
    shadow(130,120,getmaxx()-130,getmaxy()-121);
    draw_fill_rectangle(130,120,getmaxx()-130,140,2);
    draw_rectangle(130,120,getmaxx()-130,140,0);
}

```

```

setcolor(0);
settextstyle(0,0,1);
outtextxy(230,125,"Automatic Searching");
setcolor(0);
settextstyle(0,0,1);
outtextxy(140,160,"Student File:");
outtextxy(140,160+2*step_Y,"Telephone Code:");

up_down_bar_color(180,getmaxy()-240,440,getmaxy()-135,8,15);
setcolor(0);
settextstyle(2,0,0);
outtextxy(210,162+6*step_Y,"Code :");
outtextxy(210,162+8*step_Y,"Name :");
outtextxy(210,162+10*step_Y,"GRADE :");
outtextxy(290,162+10*step_Y,"AVGRADE :");
draw_fill_rectangle(260,156,360,172,15);
up_down_bar_color(260,156,360,172,8,15);
draw_rectangle(259,155,361,173,8);

draw_fill_rectangle(270,156+2*step_Y,360,172+2*step_Y,15);
up_down_bar_color(270,156+2*step_Y,360,172+2*step_Y,8,15);
draw_rectangle(269,155+2*step_Y,361,173+2*step_Y,8);

draw_fill_rectangle(247,258,310,269,15);
up_down_bar_color(247,258,310,269,8,15);
draw_rectangle(246,257,311,270,0);

draw_fill_rectangle(247,258+2*step_Y,405,269+2*step_Y,15);
up_down_bar_color(247,258+2*step_Y,405,269+2*step_Y,8,15);
draw_rectangle(246,257+2*step_Y,406,270+2*step_Y,0);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

draw_fill_rectangle(350,258+4*step_Y,380,269+4*step_Y,15);
up_down_bar_color(350,258+4*step_Y,380,269+4*step_Y,8,15);
draw_rectangle(349,257+4*step_Y,381,270+4*step_Y,0);
draw_fill_rectangle(247,258+4*step_Y,277,269+4*step_Y,15);
up_down_bar_color(247,258+4*step_Y,277,269+4*step_Y,8,15);
draw_rectangle(246,257+4*step_Y,278,270+4*step_Y,0); }

```

```

/*----- BackGround Screen -----*/

```

```

void Bckgnd_1(void)
{
draw_fill_rectangle(0,0,getmaxx(),getmaxy(),0);
erase_fill_bar(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,1);
fill_bar(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,3,8);
fill_bar(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,15,8);
fill_bar(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,3,8);
up_down_bar_color(5,5,getmaxx()-5,getmaxy()-5,15,8);
fill_bar(10,10,getmaxx()-10,35,8,2);
up_down_bar_color(10,10,getmaxx()-10,35,15,0);
setcolor(14);
settextstyle(0,0,2);
outtextxy(190,15,"AUTOMATIC OPERATING");
}

```

```

/*----- Clear text -----*/

```

```

void Erase_display(void)
{
draw_fill_rectangle(247,258+4*step_Y,277,269+4*step_Y,15);
draw_fill_rectangle(350,258+4*step_Y,380,269+4*step_Y,15);

```

```

draw_fill_rectangle(247,258+2*step_Y,405,269+2*step_Y,15);
draw_fill_rectangle(247,258,310,269,15);
draw_fill_rectangle(270,156+2*step_Y,360,172+2*step_Y,15);
}

```

```

/*----- Display_CurSor -----*/

```

```

void Cursor_Arrow(int x,int y)
{
    int i,j;
    unsigned int size;

    size = image_size(x,y,x+step_X-1,y);
    Cursor = malloc(size);
    get_image(x,y,x+step_X-1,y,Cursor);
    while(!kbhit())
    {
        setcolor(0);
        line(x,y,x+step_X-1,y);
        delay(100);
        setcolor(15);
        line(x,y,x+step_X-1,y);
        delay(100);
    }

    put_image(x,y,Cursor,0);
    free(Cursor);
}

```

```

/*----- Operate word processor -----*/

```

```

void Oprt_get_word(int max,int X,int Y,int bkgnd_color)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

{
    int lenght;
    char *buffer;
    buffer = BFF;
    n_X=X;
    n_Y=Y;
    MAX_LONG = max;
    lenght = 0;
    Mode_Insert =! INSERT;
    Insert_Mode();
    Draw_Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
    do{
        s = Read_key();
        if(s==0) {
            s=getch();
            switch(s) {
                case HOME : while(lenght)
                {
                    lenght--;
                    buffer--;
                    n_X-=step_X;
                }
                Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
                break;
                case END : while(lenght < MAX_LONG )
                {
                    buffer++;
                    lenght++;
                    n_X+=step_X; }
            }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

while(*buffer == ' ' && lenght > 0)
{
    buffer--;
    lenght--;
    n_X-=step_X;
}
if(lenght+1 != MAX_LONG && lenght != 0 )
{
    n_X+=step_X;
    buffer++;
    lenght++;
}
Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;
case LEFT : if(lenght >= 1) {
lenght--;
buffer--;
n_X-=step_X;
}
Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;
case RIGHT : if(lenght < MAX_LONG-1) {
lenght++;
buffer++;
n_X+=step_X;
}
Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;
case INSERT: Insert_Mode();
Cursor_Arrow(n_X,n_Y);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

break;

case DEL : OprtMove_Data_buffer(buffer+1,buffer,MAX_LONG-lenght+1);
          *(buffer + MAX_LONG-lenght-1)=' ';
          Out_Data(lenght, buffer,bkgnd_color);
          Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
          break;

default   : Cursor_Arrow(n_X,n_Y);break; } )

else {
switch(s) {

case SPCBAR : Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;
case BACK_SPC:if(lenght > 0) {
lenght--;
OprtMove_Data_buffer(buffer,buffer-1,MAX_LONG-lenght);
*(buffer + MAX_LONG-lenght-1)=' ';
buffer--;
n_X-=step_X;
Out_Data(lenght, buffer,bkgnd_color);
}
Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
break;

case ESC : _Quit();
          Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
          break;

case ENTER : copy_Fname(buffer,lenght);
while(lenght > 0) {
lenght--;
buffer--;
}

```

```

ErasePointer(buffer, lenght);
Chck_file();
n_X=X;n_Y=Y;
if(s==0) Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
else ;
break;
default : if(Mode_Insert != INSERT)
*buffer = s;
else {
OprtMove_Data_buffer(buffer,buffer+1,MAX_LONG-lenght-1);
*buffer = s; }
Out_Data(lenght, buffer,bkgnd_color);

if(lenght < MAX_LONG-1) {
lenght++;
buffer++;
n_X+=step_X;
}
Cursor_Arrow(n_X,n_Y);
}
)
)while( s != ENTER);
ErasePointer(buffer,lenght);
}

```

```

/*----- SHIFT BUFFER -----*/

```

```

void OprtMove_Data_buffer(char *source,char *dest,int buffer_lenght)
{ if( dest > source)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

while( buffer_lenght-- )
    *(dest + buffer_lenght) = *(source + buffer_lenght);
else
while( buffer_lenght-- )
    *dest++ = *source++;
}

/*----- DISPLAY BUFFER TEXT -----*/

void Out_Data(int ll, char *buffer, int bkgnd_color)
{
    int x=n_X,y=n_Y+3;
    setcolor(1);
    setttextstyle(0,0,1);
    while(ll < MAX_LONG) {
if(*(buffer)==' ') {
    draw_fill_rectangle(x,y-step_Y,x+step_X-1,y,bkgnd_color);
}
else {
    draw_fill_rectangle(x,y-step_Y,x+step_X-1,y,bkgnd_color);
    outtextxy(x,y-12,buffer); }

if(ll==MAX_LONG)
    break;
else {
    ll++;
    buffer++;
    x+=step_X;
} } }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

/*----- COPY BUFFER TO FName -----*/

void copy_Fname(char *copy,int lp)
{
    int i=0;
    while(lp--)
    {
        copy--;
    }
    while(lp++ < MAX_LONG-1)
    {
        FName[i]=toupper(*copy);
        copy++;
        i++;
    }
}
/*----- Erase_Buffer -----*/
void ErasePointer(char *buf,int le)
{
    while(le > 0)
    {
        buf--;
        le--;
    }
    while(le < MAX_LONG)
    {
        *buf= ' ';
        buf++;
        le++;
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

while(le > 0) {
buf--;
le--;
} }

/*----- CHECK FILENAME TO OPEN -----*/

void Chck_file(void)
{
FILE *fp;
void *Block;
unsigned int size;
size = image_size(150,200,415,255);
Block = malloc(size);
getimage(150,200,415,255,Block);
if((fp=fopen(Fname,"rb"))==NULL)
{
fill_bar(150,200,400,236,8,6);
draw_rectangle(150,200,400,236,14);
shardow(150,200,400,236);
out_text_xy(170,210,"FILE Not FOUND:",15);
out_text_xy(290,210,Fname,14);
getch();
putimage(150,200,Block,0);
free(Block);
s=0;
} else { fclose(fp);
free(Block);
Waiting_Tel();
}
}

```

```

/*****
/*          COMPARE TEL.CODE Vs STUDENT CODE          */
/*  AND SEND SOUND GRADE ,SOUND CODE ON TEL. LINE    */
*****/

```

```

void Compare_tel(void)
{
    FILE *fp;
    void *bk;
    unsigned int size;
    int c;

    size = image_size(150,200,415,255);

    bk = malloc(size);
    getimage(150,200,415,255,bk);

    fill_bar(150,200,400,236,8,6);
    draw_rectangle(150,200,400,236,14);
    shadow(150,200,400,236);
    out_text_xy(200,210,"Searching Code",14);
    delay(2500);

    fp= fopen(Fname,"r");
    while(fread(&rec1,sizeof rec1,1,fp)==1)
        { c = compare(TelCode,rec1.code);
          if(c==1) { putimage(150,200,bk,0);
                    break;}

```

```

if(ferror(fp))
{
    break;
}
} /* while */
fclose(fp);

if(c!=1) {
    fill_bar(150,200,400,236,8,6);
    draw_rectangle(150,200,400,236,14);
    shadow(150,200,400,236);
    out_text_xy(200,210,"No such CODE in file",14);
    delay(2000);
    putimage(150,200,bk,0);
}
else {
    fill_bar(200,200,350,236,8,6);
    draw_rectangle(200,200,350,236,14);
    shadow(200,200,350,236);
    out_text_xy(240,210,"CODE OK...!",14);
    delay(1000);
    putimage(150,200,bk,0);
    setcolor(0);
    Erase_display();
    settextstyle(0,0,1);
    outtextxy(272,160+2*step_Y,TelCode);
    settextstyle(2,0,4);
    outtextxy(249,258,rec1.code);
    outtextxy(249,258+2*step_Y,rec1.Std_name);
    outtextxy(249,258+4*step_Y,rec1.grade);
    outtextxy(352,258+4*step_Y,rec1.AVgrade);

```

```

        Play_CODE();
        Play_grade();
        Play_Memo();
    }

    free(bk);
    Read_Sndfilename();
:
    Waiting_Tel();
}

/*----- Check file 'FSOUND.DAT' -----*/

void Read_Sndfilename(void)
{
    FILE *fp;
    int i;

    if((fp=fopen("FSOUND.DAT","r"))==NULL)
    {
        fill_bar(140,200,430,240,15,1);
        draw_rectangle(140,200,430,240,14);
        out_text_xy(160,215,"This Program need FSOUND.DAT",0);
        getch();
        BckgndMAIN();
        select_KEY(1,0,8,7,14);
    }
    while(fread(&header_sound,sizeof header_sound,1,fp)==1);
        fclose(fp);
}

```

```
/*-----Wait Telephone ring-----*/
```

```
void Waiting_Tel(void)
```

```
{
```

```
void *bk;
```

```
int check_ring,check_code,st;
```

```
time_t start,end;
```

```
char *ch=" ";
```

```
unsigned int size;
```

```
size = image_size(150,200,415,255);
```

```
bk = malloc(size);
```

```
getimage(150,200,415,255,bk);
```

```
outportb(0x307,0x93); /* control word 8255 #2 */
```

```
/* Port A <--- */
```

```
/* B <--- */
```

```
/* Cl <--- */
```

```
/* Cu ---> */
```

```
outportb(0x306,0xff); /* control port Cu "Hook off" */
```

```
fill_bar(150,200,400,236,8,6);
```

```
draw_rectangle(150,200,400,236,14);
```

```
shadow(150,200,400,236);
```

```
out_text_xy(200,210,"WAIT FOR TEL..RING",14);
```

```
do
```

```
{ check_ring=inportb(0x306);
```

```
check_ring=check_ring&1;
```

```
} while(check_ring!=0);
```

เอกสารนี้เป็นเอกสาร putimage(150,200,bk,0); รัศมีศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรรมใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

fill_bar(150,200,400,236,8,6);
draw_rectangle(150,200,400,236,14);
shardow(150,200,400,236);
out_text_xy(200,210,"WAIT FOR TEL..CODE",14);

outportb(0x306,0xef);      /* "Hook on" */
delay(1);

sound_play(header_sound[11].sound_filename);

outportb(0x306,0xcf);      /* control port get DTMF */
for(st=0;st<=7;st++)
    { /* start=time('\0');      check start time */
do
    { check_code=inportb(0x304);
      check_code=check_code&1;

/* end=time('\0');          check end time
if(difftime(end,start)==10)  check not more 10 second
    { outportb(0x306,0xFF);    "Hook off"
    }
                                goto check ring
                                */
    } while(check_code!=1);

data_code=inportb(0x305);    /* get code */
data_code=data_code & 15;

if(data_code==10)
    data_code=0;
    itoa(data_code,ch,10);
    TelCode[st]=*ch;

```

```

do{ check_code=inportb(772);
    check_code=check_code&1;
}while(check_code!=0);
    }
    putimage(150,200,bk,0);
    free(bk);
    Compare_tel();
}

```

```

/*----- Play sound filename -----*/

```

```

void sound_play(char play_name[] )

```

```

{

```

```

    FILE *f1;

```

```

    void *bk;

```

```

    unsigned char a;

```

```

    unsigned int size;

```

```

    outportb(0x303,0x99);

```

```

    if ((f1=fopen(play_name,"r"))!=NULL)

```

```

    { while((a=getc(f1))!= 0)

```

```

        { outportb(0x301,a);

```

```

            if(bioskey(1)!=0)

```

```

            { bioskey(0);

```

```

                break;

```

```

            }

```

```

        }

```

```

        fclose(f1); }

```

```

    else {

```

```

        size = image_size(150,200,415,255);

```

```

bk = malloc(size);
getimage(150,200,415,255,bk);

fill_bar(150,200,400,236,8,6);
draw_rectangle(150,200,400,236,14);
shardow(150,200,400,236);
out_text_xy(200,210,"Couldn't Open file",14);
delay(2500);

putimage(150,200,bk,0);
free(bk);
}
outportb(0x301,0x0);
}

/*----- SEND SOUND GRADE ON TEL. LINE -----*/

void Play_grade(void)
{
    int i;
    sound_play(header_sound[0].sound_filename);
    for(i=0;i<4;i++) {
        switch(rec1.grade[i]) {

            case '0' : sound_play(header_sound[0].sound_filename);
                       break;

            case '1' : sound_play(header_sound[1].sound_filename);
                       break;

```

```
case '2' : sound_play(header_sound[2].sound_filename);
          break;

case '3' : sound_play(header_sound[3].sound_filename);
          break;

case '4' : sound_play(header_sound[4].sound_filename);
          break;

case '5' : sound_play(header_sound[5].sound_filename);
          break;

case '6' : sound_play(header_sound[6].sound_filename);
          break;

case '7' : sound_play(header_sound[7].sound_filename);
          break;

case '8' : sound_play(header_sound[8].sound_filename);
          break;

case '9' : sound_play(header_sound[9].sound_filename);
          break;

case '.' : sound_play(header_sound[10].sound_filename);
          break;

default : break;
}
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
/*----- SEND SOUND CODE ON TEL.. LINE -----*/
```

```
void Play_CODE(void)
{
    int i;
    sound_play(header_sound[14].sound_filename);
    for(i=0;i<8;i++) {
        switch(TelCode[i]) {
            case '0' : sound_play(header_sound[0].sound_filename);
                       break;

            case '1' : sound_play(header_sound[1].sound_filename);
                       break;

            case '2' : sound_play(header_sound[2].sound_filename);
                       break;

            case '3' : sound_play(header_sound[3].sound_filename);
                       break;

            case '4' : sound_play(header_sound[4].sound_filename);
                       break;

            case '5' : sound_play(header_sound[5].sound_filename);
                       break;

            case '6' : sound_play(header_sound[6].sound_filename);
                       break;

            case '7' : sound_play(header_sound[7].sound_filename);
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้ **break;**การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    case '8' : sound_play(header_sound[8].sound_filename);
                break;

    case '9' : sound_play(header_sound[9].sound_filename);
                break;

    case '.' : sound_play(header_sound[10].sound_filename);
                break;

    default : break;
}
}
}
/*----- play memo -----*/
void Play_Memo(void)
{
    sound_play(header_sound[15].sound_filename);
    sound_play(header_sound[16].sound_filename);
}

```

```

/*****
/*      This Subprogram used for Record sound to memory ,      */
/*      play sound which opened in memory and edit sound.      */
*****/

#include<stdio.h>
#include<conio.h>
#include<string.h>
#include<graphics.h>
#include<alloc.h>
#include<dos.h>
#include<stdlib.h>
#include<bios.h>

#define SHAPE_TABLE_X 7
#define SHAPE_TABLE_Y 12
#define coor_X 30*step_X
#define coor_Y 15*step_Y
#define UP 72
#define DOWN 80
#define ESC 27
#define ENTER 13
#define BACK_SPC 8
#define DEL 83
#define LEFT 75
#define RIGHT 77
#define INSERT 82
! #define SPCBAR 32
#define HOME 71
#define END 79
#define F2 60

```

```

#define No_sound 17
#define NO_CHOICE 6
#define NO_MENU 1
#define SOUND_ZERO header_sound[0].sound_filename
#define SOUND_ONE header_sound[1].sound_filename
#define SOUND_TWO header_sound[2].sound_filename
#define SOUND_THREE header_sound[3].sound_filename
#define SOUND_FOUR header_sound[4].sound_filename
#define SOUND_FIVE header_sound[5].sound_filename
#define SOUND_SIX header_sound[6].sound_filename
#define SOUND_SEVEN header_sound[7].sound_filename
#define SOUND_EIGHT header_sound[8].sound_filename
#define SOUND_NINE header_sound[9].sound_filename
#define SOUND_POINT header_sound[10].sound_filename
#define SOUND_TITLE1 header_sound[11].sound_filename
#define SOUND_TITLE2 header_sound[12].sound_filename
#define SOUND_TITLE3 header_sound[13].sound_filename
#define SOUND_END1 header_sound[14].sound_filename
#define SOUND_END2 header_sound[15].sound_filename
#define SOUND_END3 header_sound[16].sound_filename

extern step_X,step_Y,new_X,new_Y,MAX_LONG,s;
extern Mode_Insert;

/*----- sound menu -----*/

void display_menu(int menu_no,int color,int text_color,int mode);
void select_menu(int menu_no,int choice_no,int color);
void unselect_menu(int menu_no,int choice_no,int color);
void inverse(int menu_no,int choice_no,int color);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void normal(int menu_no,int choice_no);
void image_edit_sound(void);
void image_record_sound(void);
void play_sound(void);
void Snd_menu_assignment(void);
void image_normal(int menu_no)

/*----- sound database -----*/

void Transfer_Snd_data(char *data,int Num,int lenght);
void Snd_Move_Data_buffer(char *source, char *dest, int buffer_lenght);
void Snd_get_word(char *buff,int X,int Y,int bkgnd_color);
void Edit_Sound_word(char *buff,int No);
void bckgd(void);
void Read_file(void);
void Snd_Save_Data(void);
void SOUND_Ctrl(void);
void Snd_copy_data(char *copy,int lp);
void sound_playname(char play_name[] );
void all_sound_play(char play_name[] );
void Display_Sound_All(void);
void Image(void);

char Sndfile_name[10];
char *B_filename= " ";
char *S_name = " ";

```

```

/*----- Record of SOUND_MENU -----*/

typedef struct heading {
    char *choice;
};

typedef struct menu_struct {
    int frame[4];
    int row[NO_CHOICE];
    int colum;
    struct heading item[NO_CHOICE];
    int last_choice;
};

struct menu_struct mnus[NO_MENU];

/*----- Record of SOUND_FILENAME -----*/

typedef struct file_struct {
    char sound_filename[10];
};

struct file_struct header_sound[17];

/*-----*/

int start = 230,
    one_choice_width = 23;

```

```
/*----- SOUND DATABASE -----*/
```

```
void SOUND_Ctrl(void)
{
    Image();
    Snd_menu_assignment();
    select_menu(0,1,0);
}
```

```
/*----- SOUND RECORD -----*/
```

```
void Snd_menu_assignment(void)
{
    int one_part;
    one_part = 150;

    /* assign menu no. 0 menu About */
    mnus[0].frame[0] = start;
    mnus[0].frame[1] = 160+one_choice_width+4;
    mnus[0].frame[2] = start+one_part;
    mnus[0].frame[3] = 160+one_choice_width+one_choice_width*5;

    mnus[0].row[0] = 160;
    mnus[0].row[1] = 192;
    mnus[0].row[2] = 213;
    mnus[0].row[3] = 234;
    mnus[0].row[4] = 255;
    mnus[0].row[5] = 276;

    mnus[0].column = start;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

mnus[0].item[0].choice = " SOUND MENU  ";
mnus[0].item[1].choice = " 1. RECORD SOUND";
mnus[0].item[2].choice = " 2. EDIT SOUND  ";
mnus[0].item[3].choice = " 3. PLAY SOUND  ";
mnus[0].item[4].choice = " 4. PLAY ALL   ";
mnus[0].item[5].choice = " 5. exit MENU  ";

mnus[0].last_choice = 5;
}

/*----- SOUND SCREEN -----*/

void bckgd(void)
{
    fill_bar(190,140,getmaxx()-220,getmaxy()-140,3,3);
    up_down_bar_color(190,140,getmaxx()-220,getmaxy()-140,0,15);
    fill_bar(195,145,getmaxx()-225,170,13,3);
    up_down_bar_color(195,145,getmaxx()-225,170,8,15);
    settextstyle(0,0,1);
    setcolor(1);
    outtextxy(250,155,"SOUND MENU");
    setcolor(14);
    outtextxy(251,155,"SOUND MENU");
}

/*----- SOUND Wordprocessor -----*/

void Snd_get_word(char #buff,int X,int Y,int bkgnd_color)
{

```

```

char *buffer;

new_X=X;
new_Y=Y;
buffer=buff;
MAX_LONG = strlen(buffer);
lenght = 0;
Mode_Insert =! INSERT;
Insert_Mode();
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
do{
    s = Read_key();
    if(s==0) {
        s=getch();
        switch(s) {
case HOME : while(lenght)
            {
                lenght--;
                buffer--;
                new_X-=step_X;
            }
            Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
            break;

case END : while(*(buffer+1) != '\0')
            {
                buffer++;
                lenght++;
                new_X+=step_X; }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรรเรียนเพื่อใช้เท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

while(*buffer == ' ' && lenght > 0)
{
    buffer--;
    lenght--;
    new_X-=step_X;
}
if(*(buffer+1) != '\0' && lenght != 0 )
{
    new_X+=step_X;
    buffer++;
    lenght++;
}
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

case LEFT : if(lenght >= 1) {
    lenght--;
    buffer--;
    new_X-=step_X;
} Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

case RIGHT : if(lenght < MAX_LONG-1) {
    lenght++;
    buffer++;
    new_X+=step_X;
} Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

case INSERT: Insert_Mode();

Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการเรียนการสอนเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

case DEL : Snd_Move_Data_buffer(buffer+1, buffer,
                                   strlen(buffer+1));
          *(buffer + (strlen(buffer)-1))=' ';
          Display_Data(lenght, buffer,bkgnd_color);
          Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
          break;

default  : Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
          break;
        }
    )
else {
    switch(s) {
case SPCBAR : Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
              break;

case BACK_SPC: if(lenght > 0) {
                lenght--;
                Snd_Move_Data_buffer(buffer, buffer-1,
                                       strlen(buffer));
                *(buffer +(strlen(buffer)-1))=' ';
                buffer--;
                new_X--=step_X;
                Display_Data(lenght,buffer,bkgnd_color);
                }
                Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
                break;

```

```

case ENTER : Snd_copy_data(buffer, length);
              new_X = coor_X;
              new_Y += step_Y;
              break;

default      : if(Mode_Insert != INSERT)
                *buffer = s;
              else {
                  Snd_Move_Data_buffer(buffer, buffer+1,
                                          strlen(buffer)-1);
                  *buffer = s; }
              Display_Data(length, buffer, bkgnd_color);
              if(length < MAX_LONG-1) {
                  length++;
                  buffer++;
                  new_X+=step_X;
              }
              Draw_Cursor_Arrow(new_X, new_Y);
          }
      }
  }while( s != ESC && s != ENTER);
      Erase_Buffer(buffer, length);
  }

```

```

/*----- SHIFT BUFFER-----*/

```

```

void Snd_Move_Data_buffer(char *source, char *dest, int buffer_length)
{
    if( dest > source)
        while( buffer_length-- )

```

```

            *(dest + buffer_length) = *(source + buffer_length);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ทำซ้ำหรือเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

else while( buffer_lenght-- )
    *dest++ = *source++;
}

```

```

/*----- COPY BUFFER TO Sound_filename -----*/

```

```

void Snd_copy_data(char *copy,int lp)

```

```

{
    int i=0;
    while(lp--)
    {
        copy--;
    }
    while(lp++ < MAX_LONG)
    {
        Sndfile_name[i]=toupper(*copy);
        copy++;
        i++;
    }
}

```

```

/*----- Screen sound_database -----*/

```

```

void Image(void)

```

```

{ fill_bar(4,4,getmaxx()-4,getmaxy()-4,9,7);
  fill_bar(4,4,getmaxx()-4,getmaxy()-4,1,7);
  ud_fill_bar(10,10,getmaxx()-10,40,13,4,1);
  out_text_xy((getmaxx()/3)+20,10+5," SOUND DATABASE",0);
  out_text_xy((getmaxx()/3)+20+2,10+2+5," SOUND DATABASE",14);
  bckgd();
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
/*----- display database menu -----*/
```

```
void display_menu(int menu_no,int color,int text_color,int mode)
{
    int i;

    if(mode==1)
        fill_bar(mnus[menu_no].frame[0],mnus[menu_no].frame[1],
                mnus[menu_no].frame[2],mnus[menu_no].frame[3],color,1);
    if(mode==0)
        draw_fill_rectangle(mnus[menu_no].frame[0],
                            mnus[menu_no].frame[1],mnus[menu_no].frame[2],
                            mnus[menu_no].frame[3],color);
        draw_rectangle(mnus[menu_no].frame[0]-1,
                       mnus[menu_no].frame[1]-1,
                       mnus[menu_no].frame[2]+1,
                       mnus[menu_no].frame[3]+1,text_color);
        draw_rectangle(mnus[menu_no].frame[0]-2,
                       mnus[menu_no].frame[1]-2,
                       mnus[menu_no].frame[2]+2,
                       mnus[menu_no].frame[3]+2,text_color);
        draw_rectangle(mnus[menu_no].frame[0],
                       mnus[menu_no].frame[1],
                       mnus[menu_no].frame[2],
                       mnus[menu_no].frame[3],text_color);

    for(i=1; i<NO_CHOICE; i++)
        out_text_xy(mnus[menu_no].colun,mnus[menu_no].row[i],
                   mnus[menu_no].item[i].choice,text_color);
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

/*-----*/

void image_normal(int menu_no)
{ int j;
  for(j=1;j<NO_CHOICE;j++) {
    erase_fill_rectangle(mnus[menu_no].column+4,
      mnus[menu_no].row[j],mnus[menu_no].column+146,
      mnus[menu_no].row[j]+17,9);
    out_text_xy(mnus[menu_no].column,mnus[menu_no].row[j],
      mnus[menu_no].item[j].choice,14);
  }
}

/*----- select menu -----*/

void select_menu(int menu_no,int choice_no,int color)
{
  int new_menu_no,
    new_choice_no;

  /* default menu */
  display_menu(menu_no,color,14,1);
  image_normal(0);
  inverse(menu_no,choice_no,12);

  for(;;) {
    s = Read_key();
    if(s==0) {
      s=getch();

```

```

switch (s) {

case UP    : if(choice_no == 1)
               new_choice_no
               = mnus[menu_no].last_choice;
             else new_choice_no = choice_no-1;
               normal(menu_no,choice_no);
               inverse(menu_no,new_choice_no,12);
               choice_no = new_choice_no;
               break;

case DOWN : if(choice_no
               == mnus[menu_no].last_choice)
               new_choice_no = 1;
             else new_choice_no = choice_no+1;
               normal(menu_no,choice_no);
               inverse(menu_no,new_choice_no,12);
               choice_no = new_choice_no;
               break;
        }
}

else {
    switch(s) {

case ENTER : erase_fill_bar(188,138,getmaxx()-218,
                           getmaxy()-138,1);
              switch(menu_no) {
                  case 0 : switch(choice_no) {

```

```

        case 1 : image_record_sound();
                break;

        case 2 : image_edit_sound();
                break;

        case 3 : play_sound();
                break;

        case 4 : Display_Sound_All();
                break;

        case 5 : BckgndMAIN();
                select_KEY(1,0,8,7,14);
                break;
                );
                break;
                );
        case ESC : _Quit();
                break;
    }
}
}
}

/*-----*/

void inverse(int menu_no,int choice_no,int color)
{
    if(choice_no == 0) {

```

```

draw_fill_rectangle(mnus[menu_no].column+4,
mnus[menu_no].row[choice_no],
mnus[menu_no].column+146,
mnus[menu_no].row[choice_no]+17,color);
}
else {
draw_fill_rectangle(mnus[menu_no].column+4,
mnus[menu_no].row[choice_no],
mnus[menu_no].column+146,
mnus[menu_no].row[choice_no]+17,color);
}
out_text_xy(mnus[menu_no].column,mnus[menu_no].row[choice_no],
mnus[menu_no].item[choice_no].choice,15);
}
}
/*-----*/

void normal(int menu_no,int choice_no)
{
erase_fill_rectangle(mnus[menu_no].column+4,
mnus[menu_no].row[choice_no],
mnus[menu_no].column+146,
mnus[menu_no].row[choice_no]+17,9);
out_text_xy(mnus[menu_no].column,mnus[menu_no].row[choice_no],
mnus[menu_no].item[choice_no].choice,14);
}

/*-----*/

void unselect_menu(int menu_no,int choice_no,int color)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    normal(menu_no,choice_no);
    display_menu(menu_no,color,color,0);
}

/*----- SCREEN RECORD SOUND -----*/

void image_record_sound(void)
{
    char ch;
    int n;

    ud_fill_bar(120,160,500,350,3,3,1);
    up_down_bar(120,160,500,350,0);
do {
    out_text_xy(130,180," FILE_NAME to RECORD :",0);
    out_text_xy(130+1,180+1," FILE_NAME to RECORD :",14);
    draw_fill_rectangle(302,178,380,195,9);
    up_down_bar(302,178,382,195,0);
    Snd_get_word(B_filename,304,192,9);
    out_text_xy(130,205," FILE_NAME is :",0);
    out_text_xy(131,206," FILE_NAME is :",7);

if(s != ESC) {
    out_text_xy(260,205,Sndfile_name,0);
    out_text_xy(261,206,Sndfile_name,10);
    out_text_xy(130,225," Press a key to record : Esc to quit",0);
    out_text_xy(131,226," Press a key to record : Esc to quit",15);

    n=Read_key();

```

```

erase_fill_bar(118,158,502,352,1);
draw_fill_rectangle(34*step_X-4,3*step_Y-4,42*step_X+4,
                    4*step_Y+9,1);
select_menu(0,1,0);
}

draw_fill_rectangle(250,260,340,280,12);
up_down_bar(250,260,340,280,0);
out_text_xy(255,265," Recording ",14);
out_text_xy(210,300,"Press a key to end recording",10);
Recsound(Sndfile_name);
draw_fill_rectangle(248,258,342,282,3);
out_text_xy(210,300,"Press a key to end recording",3);
}

out_text_xy(130,275," RECORD another File_name <Y/N> ?",0);
out_text_xy(131,276," RECORD another File_name <Y/N> ?",15);

ch = ' ';
while(ch != 'Y' && ch != 'N')
    ch = toupper(getch());

if( ch == 'Y') {
    out_text_xy(410,275,"YES",14);
    delay(50);
    draw_fill_rectangle(122,162,498,298,3);
}
} while(ch != 'N');
    out_text_xy(410,275,"NO",14);
    delay(50);
    erase_fill_bar(118,158,502,352,1);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

draw_fill_rectangle(34*step_X-4,3*step_Y-4,42*step_X+4,
                    4*step_Y+9,1);
bckgd();
select_menu(0,1,0);
}

```

```
/*----- SCREEN EDIT SOUND -----*/
```

```

void image_edit_sound(void)
{
char ch;
int n,y=129,old_y=113,i,j,yy=115;

ud_fill_bar(30,100,315,400,3,5,1);
ud_fill_bar(330,100,615,400,7,5,1);
out_text_xy(50,yy,"File sound ZERO",0);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound ONE",4);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound TWO",5);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound THREE",6);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound FOUR",8);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound FIVE",10);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound SIX",12);
out_text_xy(190,yy,":",14);
out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound SEVEN",14);
out_text_xy(190,yy,":",14);

```

```

out_text_xy(50,yy+=2*step_Y,"File sound EIGHT",15);
out_text_xy(190,yy,":",14);

yy=115;

out_text_xy(350,yy,"File sound NINE",0);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound POINT",10);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound Title_1",12);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound Title_2",14);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound Title_3",15);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound End_1",6);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound End_2",9);
out_text_xy(490,yy,":",14);
out_text_xy(350,yy+=2*step_Y,"File sound End_3",11);
out_text_xy(490,yy,":",14);

draw_fill_rectangle(200,old_y,280,y,1);
up_down_bar(200,old_y,280,y,0);

for(i=0;i<=7;i++) {
    draw_fill_rectangle(200,y+=step_Y,280,y+=step_Y,1);
    up_down_bar(200,y-step_Y,280,y,0);
}

```

```

draw_fill_rectangle(500,old_y,580,y,1);
up_down_bar(500,old_y,580,y,0);
    for(j=0;j<=6;j++) {
        draw_fill_rectangle(500,y+=step_Y,580,y+=step_Y,1);
        up_down_bar(500,y-step_Y,580,y,0);
    }
    out_text_xy(240,430,"Press F2 to SAVE DATA",12);
    out_text_xy(220,450,"Press ESC to Exit SOUND EDITOR",13);
    Edit_Sound_word(S_name,0);
}

/*----- Play Sound -----*/

void play_sound(void)
{
    char ch;
    int n;

    ud_fill_bar(120,160,470,300,7,3,1);
    up_down_bar(120,160,470,300,0);
do {
    out_text_xy(129,179," FILE_NAME to play :",0);
    out_text_xy(130,180," FILE_NAME to play :",14);
    draw_fill_rectangle(290,178,370,195,12);
    up_down_bar(290,178,370,195,0);
    Snd_get_word(B_filename,293,192,12);
    out_text_xy(129,199," FILE_NAME is :",0);
    out_text_xy(130,200," FILE_NAME is :",14);

    if (s != ESC) {

```

```

out_text_xy(260,202,Sndfile_name,2);
out_text_xy(129,219," Press a key to play : Esc to quit",0);
out_text_xy(130,220," Press a key to play : Esc to quit",11);
n=Read_key();

if(n==ESC) {
    erase_fill_bar(118,158,472,302,1);
    draw_fill_rectangle(34*step_X-4,3*step_Y-4,
                        42*step_X+4,4*step_Y+9,1);
    select_menu(0,1,0);
}

ud_fill_bar(250,250,340,270,12,1,0);
out_text_xy(254,254," Playing ",0);
out_text_xy(255,255," Playing ",14); }
sound_playname(Sndfile_name);
draw_fill_rectangle(250,250,340,270,7);
out_text_xy(129,269," Play another File_name <Y/N> ?",0);
out_text_xy(130,270," Play another File_name <Y/N> ?",15);
ch = ' ';

while(ch != 'Y' && ch != 'N')
    ch = toupper(getch());

if( ch == 'Y') {
    out_text_xy(410,275,"YES",14);
    delay(50);
    draw_fill_rectangle(122,162,468,298,7);
}

} while(ch != 'N');
out_text_xy(410,275,"NO",14);

```

```

delay(50);
erase_fill_bar(118,158,472,302,1);
draw_fill_rectangle(34*step_X-4,3*step_Y-4,
                    42*step_X+4,4*step_Y+9,1);
bckgd();
select_menu(0,1,0);
}

/*----- Record sound -----*/

void Recsound(char text_file[])
{
FILE *fp;
unsigned char result;
outportb(0x303,0x99);

if((fp=fopen(text_file,"w"))!=NULL)
{
do
{ outportb(0x301,0x0);
  result=inportb(0x300);
  putc(result,fp);
} while(bioskey(1)==0);
}
else out_text_xy(140,290,"couldn't open file",12);
  putc(0x0,fp);
  fclose(fp);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
/*----- Play sound filename -----*/
```

```
void sound_playname(char play_name[] )
```

```
{
```

```
    unsigned char a;
```

```
    FILE *f1;
```

```
        outportb(0x303,0x99);
```

```
    if ((f1=fopen(play_name,"r"))!=NULL)
```

```
    { while((a=getc(f1))!= 0)
```

```
        { outportb(0x301,a);
```

```
          if(bioskey(1)!=0)
```

```
            { bioskey(0);
```

```
              break;
```

```
          }
```

```
        }
```

```
        fclose(f1);
```

```
    }
```

```
    else {
```

```
        out_text_xy(239,237,"Couldn't open file",0);
```

```
        out_text_xy(240,238,"Couldn't open file",13); }
```

```
        outportb(0x301,0x0);
```

```
    }
```

```
/*----- Edit_Sound_Database -----*/
```

```
void Edit_Sound_word(char *buff,int No)
```

```
{
```

```
    int lenght,i,s_Y=16;
```

```
    char *buffer;
```

```
    buffer=buff;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MAX_LONG = strlen(buffer);
lenght = 0;
Read_file();
Transfer_Snd_data(buffer,No,lenght);
new_X= 202;new_Y=110+s_Y;
Mode_Insert =! INSERT;
Insert_Mode();
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
do {
    s = Read_key();
    if(s==0) {
        s=getch();
        switch(s) {
            case F2 : while(lenght > 0) {
                buffer--;
                lenght--;
            }
                i=0;
                while(lenght < MAX_LONG) {
                    header_sound[No].sound_filename[i] = *buffer;
                    i++;
                    buffer++;
                    lenght++;
                }
                while(lenght > 0) {
                    buffer--;
                    lenght--;
                }
        }
    }
}

```

```

Snd_Save_Data();

new_X=202;

Transfer_Snd_data(buffer,No,lenght);

Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);

break;

case UP : while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
}
    i=0;
    while(lenght < MAX_LONG) {
        header_sound[No].sound_filename[i] = *buffer;
        i++;
        buffer++;
        lenght++;
    }
    while(lenght > 0) {
        buffer--;
        lenght--;
    }
    Erase_Buffer(buffer,lenght);
    lenght=0;

    if(No==0) {
        No = 16;
        new_Y += 14*s_Y;
    }

    else {
        if(No==9) new_Y += 16*step_Y;
        else new_Y-=2*s_Y;
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับครูใช้เท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(No>8 && No<=16) new_X=502;
else new_X=202;
Transfer_Snd_data(buffer,No, lenght);
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

```

```

case DOWN : while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
}
i=0;
while(lenght < MAX_LONG) {
    header_sound[No].sound_filename[i] = *buffer;
    i++;
    buffer++;
    lenght++;
}
while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
}
Erase_Buffer(buffer, lenght);
lenght=0;
if(No==16) {
    No = 0;
    new_Y = 110+s_Y;
}
else {
    if(No==8) new_Y = 110+s_Y;
    else new_Y+=2*s_Y;
    No++; }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(No>8 && No<=16) new_X=502;
else new_X=202;
Transfer_Snd_data(buffer,No,lenght);
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

```

```

case HOME : while(lenght)

```

```

{
    lenght--;
    buffer--;
    new_X-=step_X;
}
Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
break;

```

```

case END : while(*(buffer+1) != '\0')

```

```

{
    buffer++;
    lenght++;
    new_X+=step_X;
}

```

```

while(*buffer == ' ' && lenght > 0)

```

```

{
    buffer--;
    lenght--;
    new_X-=step_X;
}

```

```

if(*(buffer+1) != '\0' && lenght != 0 )

```

```

{
    new_X+=step_X;
    buffer++;
}

```

```

        lenght++;
    }

    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    break;

case LEFT : if(lenght >= 1) {
    lenght--;
    buffer--;
    new_X-=step_X;
}
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    break;

case RIGHT : if(lenght < MAX_LONG-1) {
    lenght++;
    buffer++;
    new_X+=step_X;
}
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    break;

case INSERT: Insert_Mode();
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    break;

case DEL : Snd_Move_Data_buffer(buffer+1,
                                buffer,strlen(buffer+1));
    *(buffer + (strlen(buffer)-1))=' ';
    Display_Data(lenght, buffer,1);
    Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    break;

```

```

default      :   Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
                break;
            )
        }

else {

    switch(s) {

case SPCBAR :   Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
                break;

case BACK_SPC: if(lenght > 0) {
                lenght--;
                Snd_Move_Data_buffer(buffer,
                buffer-1,strlen(buffer));
                *(buffer +(strlen(buffer)-1))=' ';
                buffer--;
                new_X-=step_X;
                Display_Data(lenght, buffer,1);
                }
                Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
                break;

case ESC :     break;

case ENTER :  while(lenght > 0) {
                buffer--;
                lenght--;
                }
                i=0;

```

```

while(lenght < MAX_LONG) {
    header_sound[No].sound_filename[i] = *buffer;
    i++;
    buffer++;
    lenght++;
}

while(lenght > 0) {
    buffer--;
    lenght--;
}

Erase_Buffer(buffer, lenght);
lenght=0;
if(No==16) s=ESC;
else {
    if(No==8) new_Y = 110+s_Y;
    else new_Y+=2*s_Y;
    No++;
}
if(No>8 && No<=16) new_X = 502;
else new_X = 202;
Transfer_Snd_data(buffer, No, lenght);
Draw_Cursor_Arrow(new_X, new_Y);
break;

```

```

default : if(Mode_Insert != INSERT)
    *buffer = s;
else {
    Snd_Move_Data_buffer(buffer, buffer+1,
        strlen(buffer)-1);
    *buffer = s; }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อใช้ในการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        if(lenght < MAX_LONG-1) {
            lenght++;
            buffer++;
            new_X+=step_X;
        }
        Draw_Cursor_Arrow(new_X,new_Y);
    }
}
}while( s != ESC );

Erase_Buffer(buffer,lenght);
erase_fill_bar(30,100,615,400,1);
draw_fill_rectangle(34*step_X-4,3*step_Y-4,
                    42*step_X+4,4*step_Y+9,1);
out_text_xy(240,430,"Press F2 to SAVE DATA",1);
out_text_xy(220,450,"Press ESC to Exit SOUND EDITOR",1);
bckgd();
select_menu(0,1,0);
}

/*----- SAVE DATA FROM EDIT_SOUND -----*/

void Snd_Save_Data(void)
{
    FILE *fp;
    unsigned int size;
    char ch=' ';
    void *blk;

    size = image_size(190,250,465,305);
    blk = malloc(size);

```

```

fill_bar(190,250,450,290,12,1);
shadow(190,250,450,290);
draw_rectangle(190,250,450,290,14);
draw_rectangle(192,252,448,288,14);
out_text_xy(200,265,"Do you want SAVE DATA [Y/N]..?",14);

while(ch != 'Y' && ch != 'N')
    ch = toupper(getch());
    putimage(190,250,blk,0);

if (ch == 'Y') {
if((fp=fopen("FSOUND.dat","w"))==NULL) {
    out_text_xy(200,265,"Do you want SAVE DATA [Y/N]..?",12);
    out_text_xy(220,265,"Program need FSOUND.dat",14);
    getch();
}
else {
    fwrite(&header_sound,sizeof header_sound,1,fp);
    if(ferror(fp)) {
        out_text_xy(230,265,"Error in writting",14);
        getch();
    } fclose(fp);
}
}
else ;
    free(blk);
}

```

```
/*----- Check file 'FSOUND.DAT' -----*/
```

```
void Read_file(void)
```

```
{
```

```
FILE *fp;
```

```
void *bk;
```

```
int i,j,y=113;
```

```
unsigned int size;
```

```
if((fp=fopen("FSOUND.dat","r"))==NULL) {
    size = image_size(190,250,465,305);
    bk = malloc(size);
    getimage(190,250,465,305,bk);

    sharrow(205,265,465,305,0);
    fill_bar(190,250,450,290,12,1);
    draw_rectangle(190,250,450,290,14);
    draw_rectangle(192,252,448,288,14);
    out_text_xy(200,265,"This Program need 'FSOUND.DAT'",14);
    getch();
    putimage(190,250,bk,0);
    free(bk);
    delay(1000);
    BckgndMAIN();
    .select_KEY(1,0,8,7,14);
}

while(fread(&header_sound,sizeof header_sound,1,fp)==1) {
    fclose(fp);
    for(i=0;i<=8;i++) {
        out_text_xy(202,y,header_sound[i].sound_filename,14);
        y+=2*step_Y;
    }
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นเพื่อใช้ในการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

y=113;
for(j=9;j<=16;j++) {
    out_text_xy(502,y,header_sound[j].sound_filename,14);
    y+=2*step_Y;
}
}
}

/*----- copy data to buffer -----*/

void Transfer_Snd_data(char *data,int Num,int lenght)
{ int i=0;

while(lenght < MAX_LONG) {
    *data = header_sound[Num].sound_filename[i];
    data++;
    i++;
    lenght++;
}

while(lenght > 0) {
    data--;
    lenght--;
}

}

/*----- DISPLAY SOUND FROM 'FSOUND.DAT' -----*/

```

```
void Display_Sound_All(void)
```

```
{
```

```
FILE *fp;
```

```
int i;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if((fp=fopen("FSOUND.DAT","r"))==NULL) {
    draw_fill_rectangle(190,240,460,300,12);
    up_down_bar(190,240,460,300,0);
    out_text_xy(200,260,"This Program need FSOUND.DAT",14);
    out_text_xy(210,275,"Can not Play SOUND",14);
    delay(1000);
    BckgndMAIN();
    select_KEY(1,0,8,7,14);
}

while(fread(&header_sound,sizeof header_sound,1,fp)==1) {
    fclose(fp);
    draw_fill_rectangle(190,240,460,290,12);
    up_down_bar(190,240,460,290,0);
    out_text_xy(199,259,"PLAYING Sound Filename :",0);
    out_text_xy(200,260,"PLAYING Sound Filename :",14);

    for(i=0;i<=16;i++) {
        out_text_xy(390,260,header_sound[i].sound_filename,14);
        all_sound_play(header_sound[i].sound_filename);
        out_text_xy(390,260,header_sound[i].sound_filename,12);
    }
}

erase_fill_bar(188,238,462,302,1);
bckgd();
select_menu(0,1,0);
}

```

```
/*----- Play sound all -----*/
```

```
void all_sound_play(char play_name[] )
{
    int a;
    FILE *f1;

    outportb(771,152);
    if ((f1=fopen(play_name,"r"))!=NULL)
    { while((a=getc(f1))!= 0)
        { outportb(769,a);
          if(kbhit())
            a=0;
        }
        fclose(f1);
    }
    else {
        out_text_xy(239,245,"Couldn't open this file",0);
        out_text_xy(240,246,"Couldn't open this file",13);
        delay(1000);
        out_text_xy(239,245,"Couldn't open this file",12);
        out_text_xy(240,246,"Couldn't open this file",12);
    }
    outportb(769,0);
}
```





ISO²-CMOS MT8870C/MT8870C-1 Integrated DTMF Receiver

9161-302-094-NA

ISSUE 1

November 1987

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

Pin Connections

IN +	1	18	VDD
IN -	2	17	St/GT
GS	3	16	ES1
VRef	4	15	STD
INH	5	14	Q4
PWDN	6	13	Q3
OSC1	7	12	Q2
OSC2	8	11	Q1
VSS	9	10	TOE

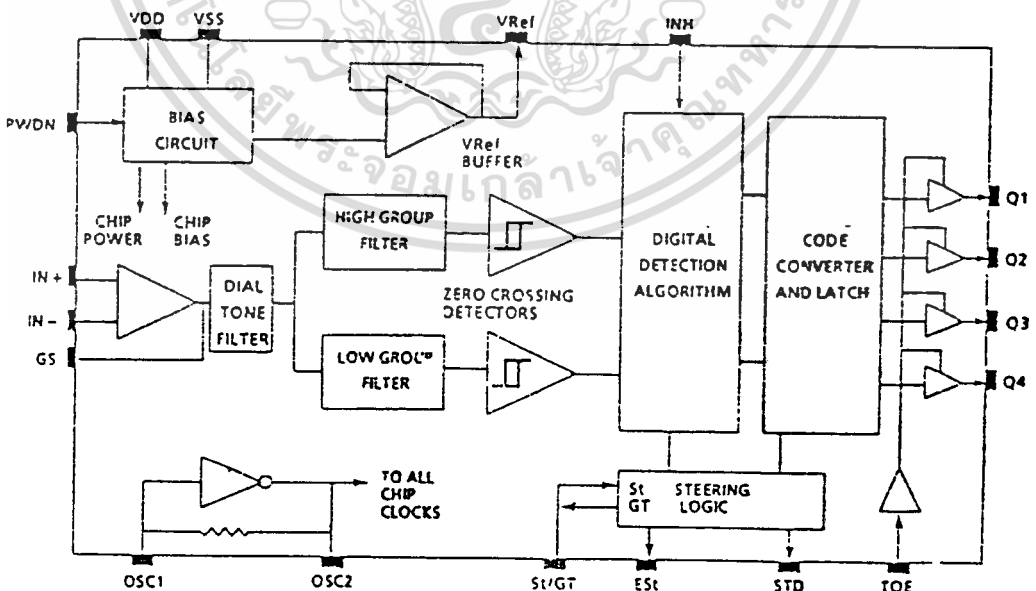
Ordering Information

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

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 ISO²-CMOS technology. The filter section uses switched capacitor techniques for

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.

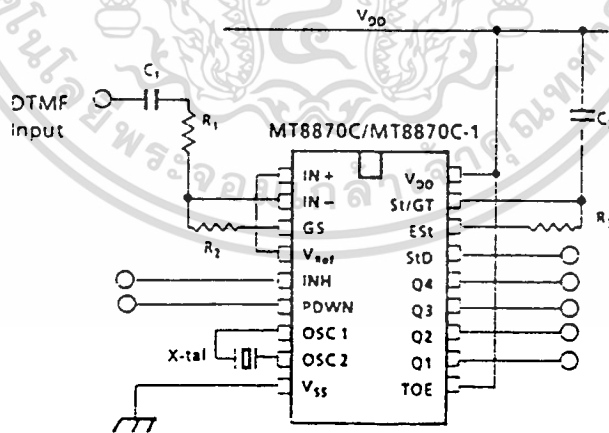


ISO²-CMOS MT8870C/MT8870C-1

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 [†]	Max	Units	Conditions
T I M I N G	Tone present detect time	t_{DP}	5	11	14	ms	Note 12
	Tone absent detect time	t_{DA}	0.5	4	8.5	ms	Note 12
	Tone duration accept	t_{REC}			40	ms	User adjustable
	Tone duration reject	$t_{\overline{REC}}$	20			ms	User adjustable
	Interdigit pause accept	t_{ID}			40	ms	User adjustable
	Interdigit pause reject	$t_{\overline{ID}}$	20			ms	User adjustable
O U T P U T S	Propagation delay (St to Q)	t_{DQ}		8	11	μs	TOE = V_{DD}
	Propagation delay (St to StD)	t_{DStD}		12	16	μs	TOE = V_{DD}
	Output data set up (Q to StD)	t_{OSStD}		3.4		μs	TOE = V_{DD}
	Propagation delay (TOE to Q ENABLE)	t_{DTE}		50		ns	load of 10 k Ω , 50 pF
	Propagation delay (TOE to Q DISABLE)	t_{DTD}		300		ns	load of 10 k Ω , 50 pF
C L O C K	Crystal /clock frequency	f_C	3.5759	3.5795	3.5831	MHz	
	Clock input rise time	t_{HLCL}			110	ns	Ext. clock
	Clock input fall time	t_{HLCL}			110	ns	Ext. clock
	Clock input duty cycle	DC _{CL}	40	50	50	%	Ext. clock
	Capacitive load (OSC2)	C_{LO}			30	pF	

[†] Typical figures are at 25°C and are for design aid only, not guaranteed and not subject to production testing.



NOTES:
 $R_1, R_2 = 100\ k\Omega \pm 1\%$
 $R_3 = 300\ k\Omega \pm 1\%$
 $C_1, C_2 = 100\ nF \pm 5\%$
 $X\text{-tal} = 3\ 579\ 545\ MHz \pm 0.1\%$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8870C/MT8870C-1 ISD-CMOS

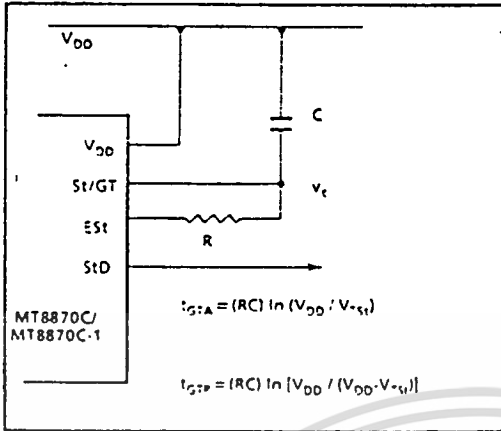


Figure 5- Basic Steering Circuit

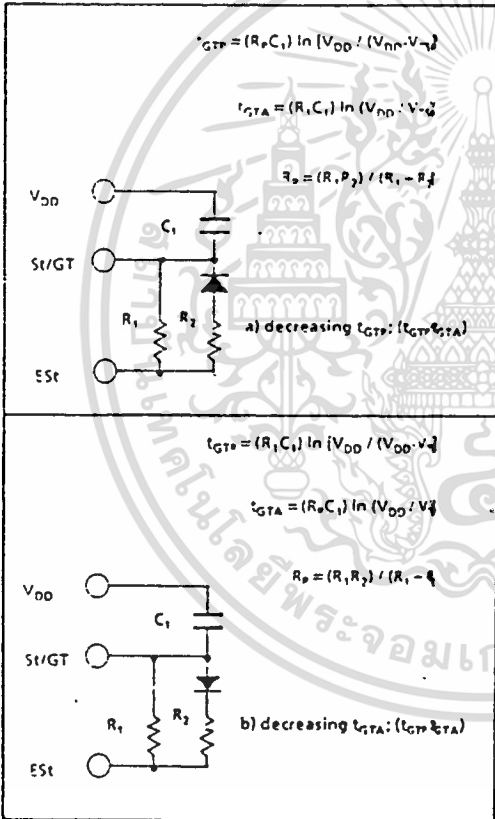


Figure 6- Guard Time Adjustment, Crystal Oscillator

The internal clock circuit is completed with the addition of an external 3.579545 MHz crystal and is normally connected as shown in Figure 7 (Single Ended Input Configuration). However, it is possible

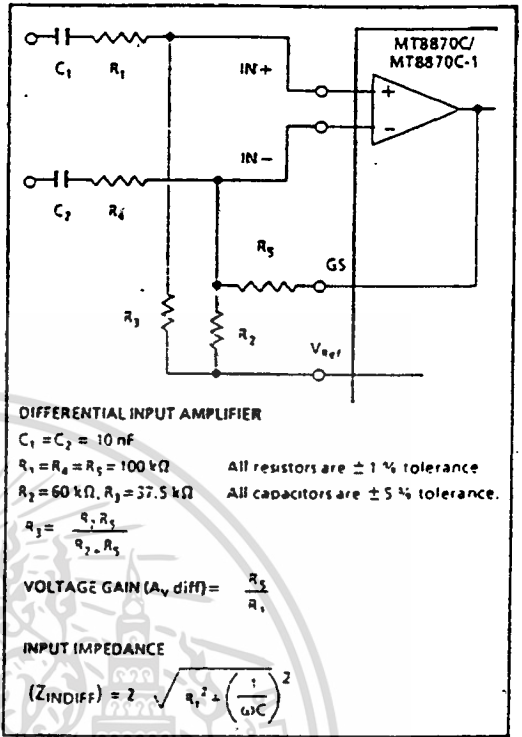
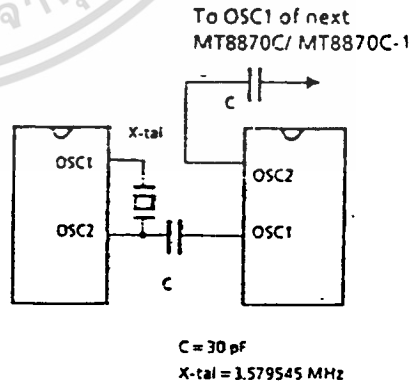


Figure 7- Differential Input Configuration

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.



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 signals less than -34 dBm as the non-operate level. This condition can be attained by choosing a suitable values of R₁ and R₂ 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 R₃ and C₂ 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.

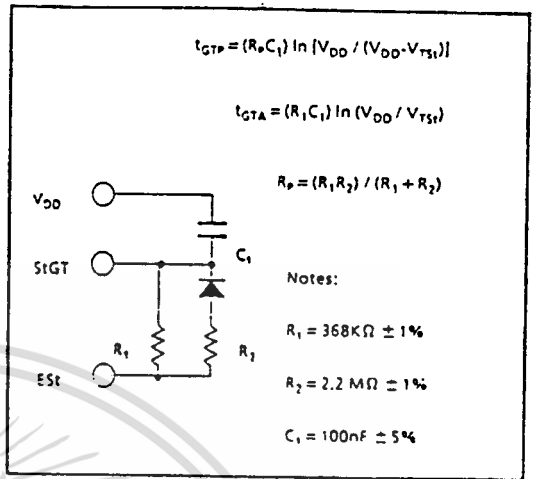


Figure 9 - Non-Symmetric Guard Time Circuit

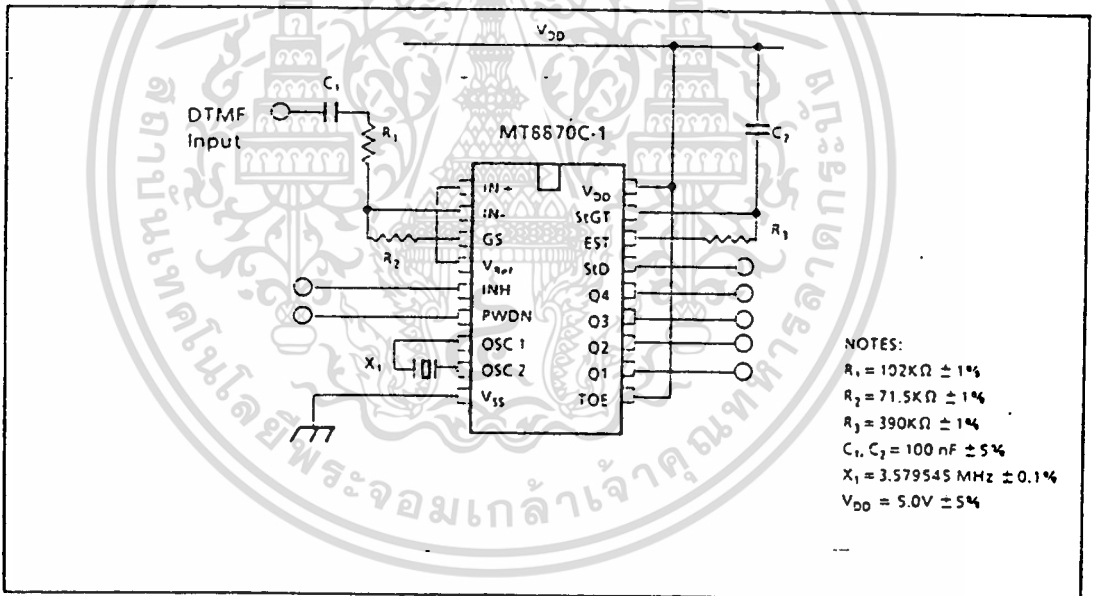


Figure 10 - Single-Ended Input Configuration for BT or CEPT Spec

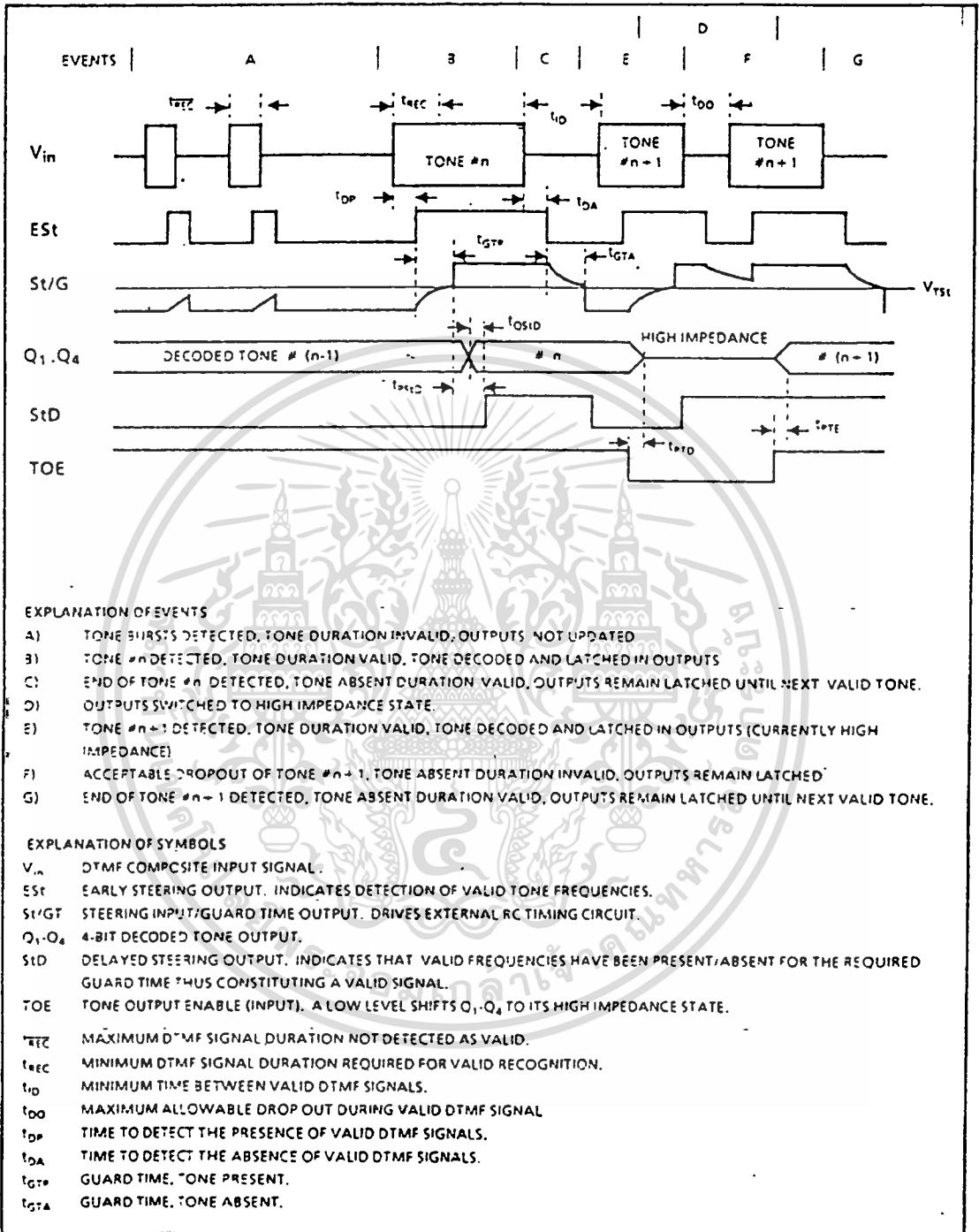


Figure 3- Timing Diagram

ISO²-CMOS MT8870C/MT8870C-1

Digit	TOE	INH	EST	Q ₄	Q ₃	Q ₂	Q ₁
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			
B	H	H	L	as the previous detected code			
C	H	H	L	code			
D	H	H	L	code			

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 interdigit pause, the simple steering

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

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

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

The value of t_{DP} 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 μ 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 interdigit 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_{DP} 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 $\pm V_{DD}$. Figure 7 shows the differential configuration, which permits the adjustment of gain with the feedback resistor R_5 .

MT8870C/MT8870C-1 ISO²-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 _{ref}	Reference Voltage (Output). Nominally V _{DD} /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 _{SS}	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 _{TSt} .
16	ESst	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 ESst to return to a logic low.
17	St/GT	Steering Input/Guard time (Output) Bidirectional. A voltage greater than V _{TSt} detected at St causes the device to register the detected tone pair and update the output latch. A voltage less than V _{TSt} 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 ESst and the voltage on St.
18	V _{DD}	Positive power supply (Input).

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8870C/MT8870C-1 ISO²-CMOS

Absolute Maximum Ratings*

	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

* 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†	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	Δf _c		±0.1		%	

† 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 ± 5%, V_{SS} = 0V, -40°C ≤ T_O ≤ +85°C, unless otherwise stated

	Characteristics	Sym	Min	Typ†	Max	Units	Test Conditions	
1	S T A N D B Y	Standby supply current	I _{DD}		100	μA	PWDN = V _{DD}	
2		Operating supply current	I _{DD}	3.0	9.0	mA		
3		Power consumption	P _O		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		μA	V _{IN} = V _{SS} or V _{DD}
7		Pull up (source) current	I _{SO}		7.5	20	μA	TOE (pin 10) = 0, V _{DD} = 5.0V
8		Pull down (sink) current	I _{SK}		15	45	μA	INH = 5.0V, PWDN = 5.0V, V _{DD} = 5.0V
9		Input impedance (IN +, IN -)	R _{IN}		10		MΩ	@ 1 kHz
10	Steering threshold voltage	V _{TSI}	2.2		2.5	V	V _{DD} = 5.0V	
11	O U T	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		kΩ		

† Typical figures are at 25°C and are for design aid only, not guaranteed and not subject to production testing.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ISO²-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 ¹	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 Ω	
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	pF	
10	Maximum resistive load (GS)	R_L			50	k Ω	
11	Common mode range	V_{CM}	2.5			V_{DD}	No Load

MT8870C 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 ¹	Max	Units	Notes [*]
1	Valid input signal levels (each tone of composite signal)		-29			dBm	1,2,3,5,5,9
			-27.5			mV _{RMS}	1,2,3,5,6,9
					-1	dBm	1,2,3,5,5,9
						369	mV _{RMS}
2	Negative twist accept				6	dB	2,3,6,9
3	Positive twist accept				5	dB	2,3,6,9
4	Frequency deviation accept		$\pm 1.5\% \pm 2$ Hz				2,3,5,9
5	Frequency deviation reject		$\pm 3.5\%$				2,3,5,9
6	Third tone tolerance				-16	dB	2,3,4,5,3,10
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

¹Typical 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 $\pm 1.5\% \pm 2$ 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.

MT8870C/MT8870C-1 ISO²-CMOS

MT8870C-1 AC Electrical Characteristics¹ : $V_{DD} = 5.0V \pm 5\%$, $V_{SS} = 0V$, $-40^\circ C \leq T_O \leq +85^\circ C$, using Test Circuit shown in Figure 2.

	Characteristics	Sym	Min	Typ ¹	Max	Units	Notes [*]
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		869	mV _{RMS}	
2	Input Signal Level Reject		-37			dBm	$V_{DD} = 5.0V$ 1, 2, 3, 5, 6, 9
			10.9			mV _{RMS}	
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
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

¹Typical 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 sequene 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

MT8870C/MT8870C-1 ISO²-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.

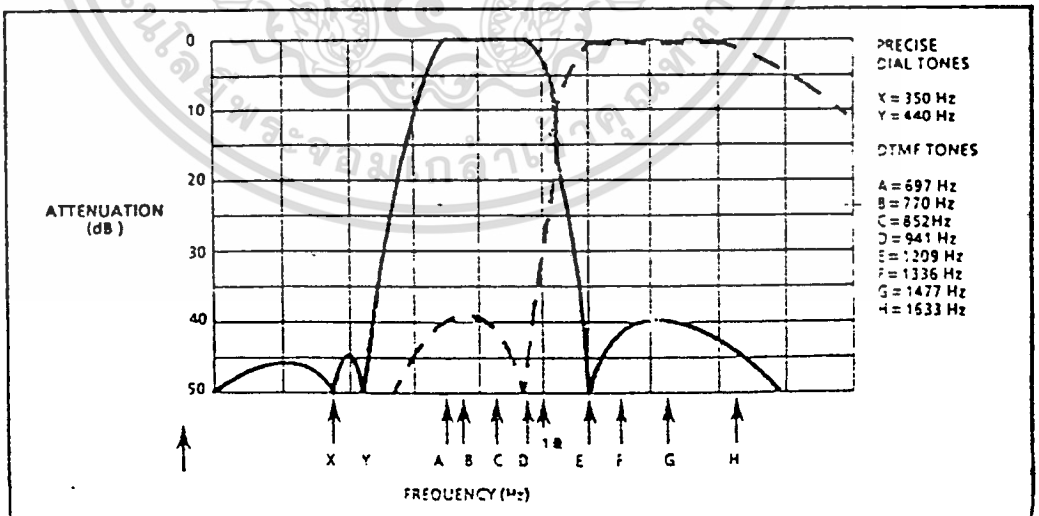
Decoder Section

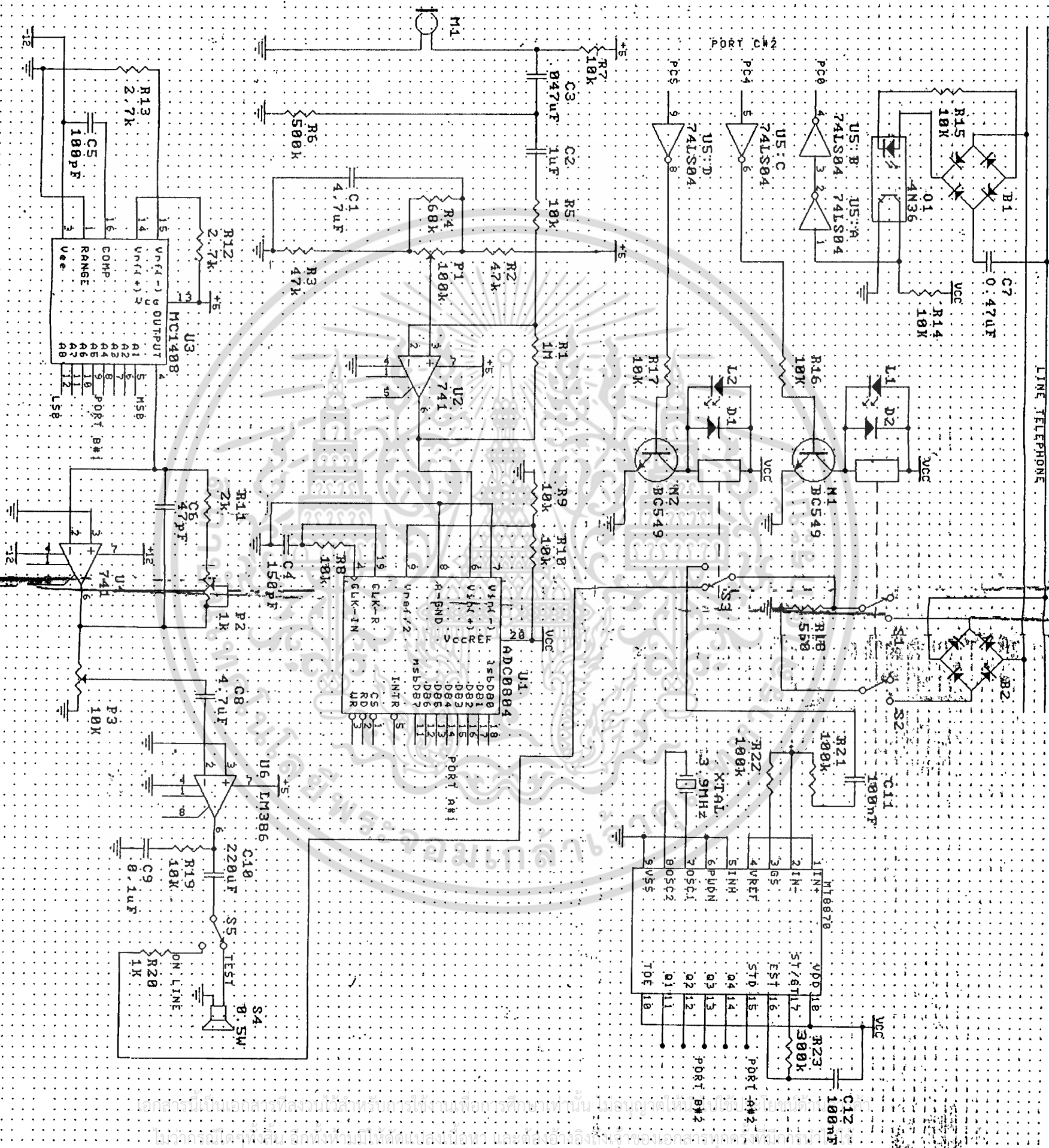
Following the filter section is a decoder employing digital counting techniques to determine the frequencies of the incoming tones and to verify that they correspond to standard DTMF frequencies. A complex averaging algorithm protects against tone

modulation 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 registration period (t_{GTP}), V_C reaches the threshold (V_{ST}) of the steering logic to register the tone pair, latching its corresponding 4-bit code (see Table 1) to 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





เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น ไม่อนุญาตให้เผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น. ออกจำหน่ายในชุดต้นแบบสงวนสิทธิ์ และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้ง

บรรณานุกรม

- จิตติ หนูแก้ว."เทคนิคการเชื่อมต่อ IBM PC กับอุปกรณ์ภายนอกเพื่อประยุกต์ใช้งาน
ต่างๆ"กรุงเทพมหานคร : หจก. เอช-เอน การพิมพ์, 2536
- ชูชัย ชนะสารตั้งเจริญ และคณะ."การใช้งาน Z-80"กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์
ฟิลิกส์เซ็นเตอร์, 284
- บัณฑิต จามรภูมิ. "ฮาร์ดแวร์ไมโครคอมพิวเตอร์ 8088, 80286, 80386"กรุงเทพ-
มหานคร : หจก. เอช-เอน การพิมพ์, 2535
- มีณฑมา ปราการสมุทร. "การเขียนชุดคำสั่งภาษา C " กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์
ไฮ้เทคโนโลยี, 2534, 311.
- มนตรี พจนารถลาวิชัย."การเขียนโปรแกรมคอมพิวเตอร์ด้วย เทอร์โบซี" กรุงเทพ-
มหานคร : สำนักพิมพ์ซีเอ็ดยูเคชั่น, 346
- วิทยา เรื่องพรวิสุทท์."คู่มือโปรแกรมภาษา C สำหรับผู้เริ่มต้น" กรุงเทพมหานคร :
เอช-เอน การพิมพ์, 333
- วิทยา วิษระวิทยากุล. "ภาษาและการโปรแกรม C " กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์
ซีเอ็ดยูเคชั่น
- วิสันท์ อาชาเดโชพล."คอมพิวเตอร์ขนาดเล็กและการประยุกต์ใช้งาน" : สำนักพิมพ์-
ฟิลิกส์เซ็นเตอร์, หน้า (1-10)
- คู่มือไอซีไมโครโปรเซสเซอร์ และไอซีที่เกี่ยวข้อง บริษัทซีเอ็ดยูเคชั่นจำกัด