



ปริญญานิพนธ์

ระบบบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์

RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER



ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรครุศาสตรบัณฑิต

สาขาวิชาอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์

ภาควิชา ครุศาสตร์วิศวกรรม

คณะ ครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2537

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญานิพนธ์

เรื่อง ระบบบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์
RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER

ผู้จัดทำ

นางสาวฉวีภา บุญอยู่
นายไมตรี สันติพงษ์สกุล
นายสุทัศน์ อรรถอินทรีย์
นายสุเทพ ไทยแท้

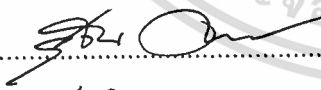
อาจารย์ที่ปรึกษา

ลงนาม 
(อาจารย์กิติพงษ์ มะโน)



A021055

ลงนาม 
(อาจารย์สันติ ตันตระสกุล)

ลงนาม 
(อาจารย์สุชิน ออหาญ)


เลขหมู่.....

เลขทะเบียน 1287

วัน เดือน ปี -3 WPI 2538

021055

หัวหน้าภาควิชา

ลงนาม 
(ผศ.ดร.ธีรพล เทพหัสติน ฉ อยุธยา)

ภาควิชา วิศวกรรมศาสตร์
คณะ วิศวกรรมศาสตร์
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ใบรับรองปริญญาโท

ชื่อหัวข้อปริญญาโท ระบบบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์



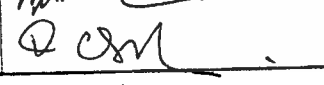
RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER

ชื่อนักศึกษา

- 1.นางสาวฉวีฉวี นุญอยู่
- 2.นายไมตรี สันติพงษ์สกุล
- 3.นายสุทัศน์ อรรถอินทรีย์
- 4.นายสุเทพ ไทยแท้

อาจารย์ผู้ควบคุมปริญญาโท

- 1.อาจารย์กิติพงษ์ มะโน
- 2.อาจารย์สันติ ตันตระกูล
- 3.อาจารย์สุชิน อางหาญ

คณะกรรมการสอบปริญญาโท	ลายมือ
อาจารย์กิติพงษ์ มะโน	
อาจารย์สันติ ตันตระกูล	
อาจารย์สุชิน อางหาญ	
อาจารย์โกศล ตราชู	
อาจารย์ปิยะ จิตรธรรมมาภิรมย์	

วัน/เดือน/ปี ที่สอบ วันที่ 23 เดือนธันวาคม พ.ศ.2537 เวลา 10.00 น. ถึง 11.30 น.

สถานที่สอบ ห้อง ค.301 คณะวิศวกรรมศาสตร์



ลงนาม
ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น (ผศ.ดร.ธีรพล เทพหัสดิน ณ อยุธยา)
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญานิพนธ์

เรื่อง ระบบการบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์
RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER

จุดประสงค์

1. เพื่อศึกษาระบบการบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์
2. เพื่อออกแบบวงจรบันทึกภาพระบบดิจิทัล
3. เพื่อสร้างวงจรบันทึกภาพระบบดิจิทัล
4. เพื่อแสดงผลการบันทึกภาพบนแผ่นดิสก์เก็ต, การแสดงผลจอภาพของคอมพิวเตอร์และการแสดงผลบนกระดาษ
5. เพื่อสามารถนำไปใช้ในการบันทึกภาพจากอุปกรณ์ประเภทกล้องโทรทัศน์, กล้องวิดีโอ, วิดีโอเทปหรืออุปกรณ์อื่นใดที่สามารถกำเนิดสัญญาณภาพรวมได้

ประโยชน์คาดว่าจะได้รับ

1. ทราบระบบการบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์
2. ได้เครื่องบันทึกภาพระบบดิจิทัล
3. ได้ภาพเข้าสู่คอมพิวเตอร์เพื่อนำไปใช้ประโยชน์ด้านวิจัยอื่น ๆ ต่อไป
4. ประหยัดค่าใช้จ่ายกว่าการซื้อเครื่องจากต่างประเทศมาก
5. นำไปพัฒนาต่อเนื่องได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ระบบการบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์
(RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER)

นางสาวณัฐฐา บุญอยู่
นายไมตรี สันติพงษ์สกุล
นายสุทัศน์ อรรถอินทรีย์
นายสุเทพ ไทยแท้

อาจารย์ที่ปรึกษา
อาจารย์สันติ ตันตระกุล
อาจารย์สุชิน อางหาญ
อาจารย์กิติพงษ์ มะโน

ปีการศึกษา 2537

บทคัดย่อ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้ หัวข้อโครงการ “ระบบการบันทึกภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์” เป็นการศึกษาเกี่ยวกับการนำสัญญาณภาพ ซึ่งได้จากกล้องถ่ายโทรทัศน์วงจรปิด กล้องถ่ายวีดีโอหรือสัญญาณภาพจากเครื่องเล่นวีดีโอเทป ซึ่งเป็นสัญญาณ อนุาล็อกนำมาเปลี่ยนเป็นสัญญาณ ดิจิตอล เพื่อนำมาประมวลผลและจัดรูปแบบนำไปบันทึกไว้ใน แผ่นดิสเก็ตขณะเดียวกันก็นำสัญญาณ ดิจิตอลมาเปลี่ยนกลับเป็นสัญญาณ อนุาล็อกนำไปแสดงผลที่จอภาพได้ ขณะบันทึกสัญญาณภาพและแสดงผล โครงการนี้ได้ นำไมโครคอมพิวเตอร์มาช่วยควบคุมบันทึกข้อมูลแสดงผลภาพประมวลผลข้อมูลภาพได้เราสามารถนำโครงการนี้มาใช้ประโยชน์เกี่ยวกับ การทำสื่อการสอนด้วยภาพ การทำแฟ้มประวัติบุคคลการทำภาพเชิงซ้อน การพยากรณ์ภาพถ่ายจากดาวเทียม

เป็นต้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER

MISS	NATTHA	BOONYU
MR.	MAITRI	SANTIPHONGSAKUL
MR.	SUTAT	ATTAINSEE
MR.	SUTHEP	THAITAE

ADVISOR

MR.KITTIPONG	MANO
MR.SANTI	TUNTRAKOOL
MR.SUCHIN	ADHAN

ABSTRACT

THIS THESIS PRESENTS OF THE “RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER” WITH MICROCOMPUTER. IT IS LEARN ABOUT OF VIDEO SIGNAL WHICH BRING FROM TV CLOSE CIRCUIT FOR VIDEO CAMERA OR VIDEO RECORD. WHICH IS ANALOG SIGNAL CONVERSE DIGITAL SIGNAL. BRING PASS PROCESS QUANTIQUING TO STORAGE INTO FLOPPY DISE WITHIN THE CHANGE DIGITAL CONVERSE ANALOG SIGNAL DISPLAY OF CRT. THE RECORD SIGNAL AND DISPLAY OF PROJECT WITH RECORD SIGNAL AND DISPLAY SIGNAL. THIS PROJECT BY MICROCOMPUTER CONTROL DATA RECORDING DISPLAY AND PROCESS VIDEO DATA. THIS PROJECT USEFUL FOR VIDEO COMMUNICATION , RECORD FILES PERSONAL RESUME , VIDEO COMPLEX AND REDICTION OF SATELLITE.

กิตติกรรมประกาศ

โครงการนี้สำเร็จลุล่วงตรงตามวัตถุประสงค์ได้ทางคณะผู้จัดทำขอขอบพระคุณ อาจารย์กิติพงศ์ มะโน อาจารย์สุชิน อางหาญ อาจารย์สันติ ต้นตระกูล และอาจารย์ใน ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรมทุกท่าน ที่ได้ให้คำปรึกษามาโดยตลอด ขอขอบคุณทุก ๆ ท่านที่มีส่วนเกี่ยวข้องโดยเฉพาะอย่างยิ่งคุณบัญชา ดอกคำ และเพื่อน ๆ ทุกคนที่ให้อำลัใจตลอดมา



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ

เรื่อง		หน้า
บทที่ 1	บทนำ	1
1.1	ส่วนประกอบต่าง ๆ	3
1.2	ที่มาและปัญหาของงานวิจัย	5
บทที่ 2	ทฤษฎีและหลักการเบื้องต้น	7
2.1	ความหมายและนิยามของภาพในระบบดิจิทัล	7
2.2	หลักการเบื้องต้นของการประมวลผลภาพ	9
2.3	ลักษณะข้อมูลภาพ	11
2.4	การสุ่มแบบสม่ำเสมอและควอนไทเซชัน	12
2.5	ลาปลาเซียน	13
2.6	สัญญาณภาพและรายละเอียดของสัญญาณภาพจากกล้องทีวี	14
2.7	ภาพประกอบด้วยอะไรบ้าง	15
2.8	วิธีการสะแกนและการหักเหของลำอิเล็กตรอน	16
2.9	เครื่องส่งและเครื่องรับโทรทัศน์	18
2.10	สัญญาณรวม	18
2.11	เทคนิคการแสดงกราฟิกบนจอแบบ RASTER SCAN	21
2.12	รูปแบบเพิ่มกราฟิกชนิดต่าง ๆ	25
2.13	VGA ฮาร์ดแวร์	27
2.14	การเชื่อมต่อเข้ากับระบบ MICROCOMPUTER	41
2.15	ตำแหน่งขานบนสล็อตของ IBM/PC	42
2.16	รายละเอียดเกี่ยวกับสัญญาณบนสล็อตของ IBM/PC	44
บทที่ 3	การทำงานของวงจร	47
3.1	BLOCK DIAGRAM หน้าที่ของแต่ละวงจร	47
3.2	การทำงานของวงจรภาคต่าง ๆ	48
3.3	โปรแกรมควบคุม CARD	57

บทที่ 4	การทดลองและผลการทดลอง	59
4.1	การทดลองที่ 1	59
4.2	การทดลองที่ 2	63
4.3	การทดลองที่ 3	87
บทที่ 5	สรุปผลโครงการและข้อเสนอแนะ	94
5.1	สรุปผลการทดลอง	94
5.2	ข้อเสนอแนะ	95
5.3	อุปสรรคในการทำโครงการ	95
ภาคผนวก ก	บล็อกไดอะแกรมและวงจร	76
ภาคผนวก ข	โปรแกรมและการทำงาน	85
ภาคผนวก ค	ข้อมูลจำเพาะและรูปภาพแสดงผลหน้าจอ	130
บรรณานุกรม		148

สารบัญรูปภาพ

รูป	หน้า
รูปที่ 2.1	7
รูปที่ 2.2	9
รูปที่ 2.3	10
รูปที่ 2.4	11
รูปที่ 2.5	13
รูปที่ 2.6	14
รูปที่ 2.7	17
รูปที่ 2.10	20
รูปที่ 2.11	24
รูปที่ 2.12	28
รูปที่ 2.13	30
รูปที่ 2.14	31
รูปที่ 2.15	32
รูปที่ 2.16	32
รูปที่ 2.18	38
รูปที่ 2.19	38
รูปที่ 2.20	39
รูปที่ 2.21	41
รูปที่ 2.22	43
รูปที่ 3.1	55
รูปที่ 3.2	56
รูปที่ 4.1	62
รูปที่ 4.2	64
รูปที่ 4.3	64

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญตาราง

ตาราง	หน้า
ตารางที่ 2.1	35
ตารางที่ 2.2	35
ตารางบล็อกไดอะแกรม	36
ตารางที่ 2.3	36
ตารางที่ 2.4	38
ตารางที่ 2.5	39



บทที่ 1

บทนำ

ปัจจุบันการพัฒนาทางด้านวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีได้ก้าวหน้าไปอย่างรวดเร็วจะเห็นได้จากเครื่องอำนวยความสะดวกที่ใช้ในชีวิตประจำวันต่าง ๆ ตัวอย่างเช่น การสร้างหุ่นยนต์ที่สามารถทำงานแทนคนในโรงงานอุตสาหกรรม, ระบบโทรศัพท์มือถือ, ระบบโทรศัพท์ภาพ เป็นต้น ในปัจจุบันได้มีการศึกษาวิจัยกันอย่างมากมายเกี่ยวกับการสร้างควาเทียม, สมอเทียมเริ่มจากการนำเอาข้อมูลภาพที่ได้จากแหล่งกำเนิดสัญญาณภาพ เช่น กล้องวีดีโอ, วีดีโอเทป, เครื่องรับ-ส่งโทรทัศน์ เป็นต้น โดยสัญญาณภาพที่ออกมาจากแหล่งกำเนิดสัญญาณภาพเหล่านี้จะเป็นสัญญาณภาพแบบอนาล็อก (ANOLOG) ต้องนำมาทำการแปลงให้เป็นข้อมูลทางดิจิทัล (DIGITAL) เพื่อนำไปประมวลผลบนคอมพิวเตอร์เมื่อคอมพิวเตอร์รับข้อมูลหรือใช้ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการมองเห็นเราเรียกว่า “ขบวนการสร้างภาพและจดจำภาพของคอมพิวเตอร์” (COMPUTER IMAGE PROCESSING AND ECOCNIZATION)

การประมวลผลสัญญาณภาพในระบบดิจิทัล (DIGITAL IMAGE PROCESSING) จำเป็นต้องเปลี่ยนข้อมูลหรือสัญญาณภาพที่อยู่ในรูปอนาล็อกให้เป็นสัญญาณทางดิจิทัลก่อน ซึ่งจุดนี้จะเป็นจุดเริ่มแรกที่ต้องทำในการประมวลผลภาพ ในบทนี้จะกล่าวถึงประวัติการพัฒนาระบบการประมวลผลภาพในระบบดิจิทัล โดยการใช้คอมพิวเตอร์ตั้งแต่เริ่มจนสามารถนำไปใช้ประโยชน์ได้อย่างมีประสิทธิภาพในปัจจุบัน

ความสนใจในเทคนิคการทำภาพในระบบดิจิทัล (DIGITAL IMAGE) ได้เกิดขึ้นในงานส่งข่าวสารเป็นภาพข้อมูลตัวเลขทางเคเบิลใต้น้ำ ระหว่างลอนดอนกับนิวยอร์ก ซึ่งเป็นการส่งภาพแบบ “บาร์ทเลน เคเบิล” (BARTLAN CABLE) มาใช้ในด้าน ค.ศ. 1920 ซึ่งลดเวลาในการส่งภาพข้ามมหาสมุทรแอตแลนติก ภาพต่าง ๆ จะนำมาเข้าไค้คเพื่อส่งทางเคเบิลและ รัยที่ปลายทางด้วยอุปกรณ์รับข้อมูลภาพและพิมพ์โดย เทเลกราฟพริ้นเตอร์ (TELEGRAPH PRINTER) พิมพ์ภาพเหมือนออกมา ภาพที่ได้ในระยะแรกมีปัญหาทางด้านคุณภาพของภาพและวิธีการในการทำภาพ

ระบบบาร์เลนในระยะเริ่มแรกสามารถเข้าโค้ดได้ในระดับความเข้ม 5 ระดับและได้เพิ่มขึ้นเป็น 15 ระดับในปี ค.ศ.1929 ในระหว่างนี้เองวิธีการและเทคนิคต่าง ๆ ได้รับการปรับปรุงขึ้นโดยการนำระบบที่ใช้การเข้าโค้ดกับลำแสงที่มอดคูเลทแม้ว่าหลังจากนั้นได้มีการพัฒนาและปรับปรุงวิธีการส่งภาพเรื่อยมากว่า 35 ปี โปรแกรมที่ใช้ยังมีขนาดใหญ่และประสิทธิภาพต่ำในปี ค.ศ. 1964 ห้องทดลอง JET PROPULSION (BASACONA CALIFORNIA) ได้ทำการปรับปรุงคุณภาพของภาพที่ส่งลงมาจากรอวกาศโดยใช้เทคโนโลยีทางคอมพิวเตอร์ได้มีการกำจัดสัญญาณที่มากับสัญญาณของภาพวงจันทร์บนกล้องโทรทรรศน์ซึ่งเทคนิคเหล่านี้เป็นหลักการเบื้องต้นในการปรับปรุงภาพและทำภาพกลับ (ENHANCEMENT AND RESTORATION)

ตั้งแต่ ค.ศ.1964 เป็นต้นมาเทคโนโลยีทางการประมวลผลสัญญาณภาพได้ถูกนำมาประยุกต์ใช้งานอย่างแพร่หลายในหลาย ๆ สาขาวิชาก็ได้ใช้เทคนิคของการประมวลผลภาพทางดิจิทัลแก้ปัญหาต่าง ๆ ที่เกี่ยวกับข้อมูลภาพเพื่อใช้ในการวิเคราะห์และตีความหมายของภาพตัวอย่าง เช่น ทางด้านการแพทย์ขบวนการทางคอมพิวเตอร์ ได้ช่วยปรับแยกสี หรือเข้าโค้ดระดับความเข้มของภาพให้อยู่ในระดับที่ง่ายต่อความเข้าใจหรือแปลความหมาย ส่วนนักภูมิศาสตร์ก็ใช้เทคนิคเหล่านี้ในการศึกษาประชากรจากภาพที่ถ่ายจากที่สูง หรือภาพถ่ายดาวเทียม

วิธีการของ (IMAGE ENHANCEMENT และ RESTORATION) ได้ถูกนำมาใช้ในการแก้ไขปัญหาดังกล่าว ๆ ของภาพสามารถสร้างส่วนที่มองไม่เห็นออกมาได้ เช่น ภาพทางโบราณคดีซึ่งเป็นภาพมัว ๆ ทำให้ข้อมูลสำคัญหายไป หรือถูกทำลายไป ก็สามารถดึงภาพกลับมาได้

วัตถุโดยทั่วไปมีลักษณะเป็น 3 มิติ การสร้างภาพของวัตถุเหล่านี้ใช้เทคนิคพื้นฐานในการสร้างภาพวัตถุสามมิติจากโปรเจกชันสองมิติได้ถูกนำมาใช้อย่างกว้างขวาง เช่น การนำภาพจากการฉายรังสีเอ็กซ์ ซึ่งทางการแพทย์เรียกว่า คอมพิวเตอร์โทโมกราฟี (COMPUTER TOMOGRAPHY:CT) การพัฒนาอุปกรณ์ต่าง ๆ ในด้าน RADIO ASTRONOMY และยังนำไปประยุกต์ใช้งานทางด้าน ศิลปะ และการตรวจสอบทางอุตสาหกรรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ดังนั้นปัญหาของการประมวลผลภาพดิจิทัลจึงอยู่ที่การทำความเข้าใจกันระหว่างเครื่องคอมพิวเตอร์กับมนุษย์ และยังต้องการวิทยาการใหม่ ๆ เกี่ยวกับความสามารถทางเครื่องจักรอุปกรณ์ในการกวาดภาพ (IMAGE SCANNING) และการแสดงผลในราคาต่ำและได้ประสิทธิภาพสูงขึ้น

1.1 ส่วนประกอบต่าง ๆ

บันทึกสัญญาณภาพ (IMAGE PROCESSOR) เป็นหัวใจที่สำคัญของระบบการประมวลสัญญาณภาพซึ่งในส่วนนี้จะประกอบด้วยส่วนของฮาร์ดแวร์หลายอย่างโดยจะมีหน้าที่หลัก ๆ 4 อย่างคือ ควบคุมการรับภาพเข้ามาเก็บ การเก็บข้อมูลภาพ การประมวลผลเบื้องต้น และการแสดงผลทางมอนิเตอร์ มีรายละเอียดดังนี้

1. การควบคุมการรับภาพหรือ การควบคุม (DIGITIZER) โดยกลุ่มภาพที่รับเข้ามาที่อินพุตเป็นสัญญาณอนาล็อกซึ่งอาจได้มาจากกล้องทีวีหรืออุปกรณ์ อื่น ๆ
2. การเก็บข้อมูลภาพตอนแรกจะเก็บที่เฟรมบัฟเฟอร์ซึ่งเป็นหน่วยความ- จำที่สามารถเก็บข้อมูลที่เป็นดิจิทัล โดยทั่วไปแล้วหน่วยความจำนี้รวมอยู่กับอิมเมจโปรเซสเซอร์ ในการอ่านหรือเขียนเฟรมบัฟเฟอร์นี้ต้องใช้ความเร็วสัมพันธ์กับความถี่และสัญญาณต่าง ๆ ของทีวี
3. การประมวลผลเบื้องต้น คือการกระทำทางคณิตศาสตร์และลอจิกคั้ง- นั้นส่วนนี้มักจะเรียกว่า ALU ซึ่งถูกออกแบบทางฮาร์ดแวร์มาโดยเฉพาะ เพื่อเพิ่มความเร็วโดยการประมวลผลแบบขนาน
4. แสดงผลทางมอนิเตอร์ (DISPLAY MODUL) มีหน้าที่อ่านข้อมูลจาก หน่วยความจำแล้วเปลี่ยนเป็นสัญญาณอนาล็อกเพื่อแสดงออกที่ จอภาพแบบระดับเทาและแบบกราฟฟิก

ดิจิติเซอร์ (DIGITIZER) เป็นอุปกรณ์ที่มีหน้าที่เปลี่ยนสัญญาณภาพที่เป็นสัญญาณอนาล็อกให้เป็นตัวเลขเชิงดิจิทัล เพื่อให้สามารถนำไปประมวลผลหรือใช้ร่วมกับดิจิทัลคอมพิวเตอร์ อุปกรณ์พื้นฐานสำคัญที่รับ อินพุต คือ กล้องวิดีโอ สแกนเนอร์ เครื่องเล่นวีดีโอเทป เป็นต้น แต่ที่นิยมใช้กันแพร่หลายก็มีอยู่ 2 อย่างคือ

วีดิคอน กับ PHOTSENSITIVE SOLID-STATE ARRAYS ซึ่งอุปกรณ์สองชนิดนี้เป็นตัวจำแนกภาพที่สามารถเก็บภาพที่ต้องการได้และมีประโยชน์เพิ่มขึ้นที่สามารถดิจิไตเซอร์ภาพธรรมชาติที่มีความเข้มแสงเพียงพอที่จะแบ่งแยกความแตกต่างได้ตลอดวีดิคอนคาเมลาร์ (VIDICON CAMERA) จะไปตกกระทบที่ผิวหน้าของหลอดโฟโตเซนทิทีฟ (PHOTSENSITIVE) ภาพที่ไปปรากฏที่ผิวหน้าของหลอดจะทำให้เกิดรูปแบบการเปลี่ยนแปลงของ สื่อนำไฟฟ้า (CONDUCTIVITY) ตามการกระจายของแสงที่จะสะท้อนมาจากภาพในขณะที่ลำอิเล็กตรอน (ELECTRON BEAM) กำลังสแกนบนผิวของจอภาพ นี้จะสร้างความศักย์ให้เกิดขึ้นที่คอลเลกเตอร์ (COLLECTOR) ของหลอดตามความสว่างของแสงที่มากระทบหลอดดิจิตอลอิมเมจที่ได้โดยการเอาสัญญาณที่คอน-เลกเตอร์นี้ไปในตำแหน่งที่ตรงกันกับ สแกนวีดิคอน (SCANNING VIDICON) นี้มักจะอยู่ในรูปของกล้อง ทีวีและเอาสัญญาณ ทีวี นี้ไปใช้ในการสร้างส่วนต่าง ๆ ของภาพ (IMAGE)

ดิจิตอลคอมพิวเตอร์ (DIGITAL COMPUTER) ถึงแม้ว่า อิมเมจโปรเซสซึ่งนั้นมีความสามารถที่จะประมวลผลอยู่แล้วแต่ยังมีความเร็วในการใช้งานต่ำและทำงานในฟังก์ชันต่างๆ ได้น้อยดังนั้นจึงพบว่าอิมเมจโปรเซสซึ่งมักจะอินเตอร์เฟสเข้ากับระบบไมโครคอมพิวเตอร์ซึ่งสามารถทำอะไรได้หลายอย่างโดยอาศัย ซอฟต์แวร์ (SOFT WARE) เป็นตัวควบคุมระบบคอมพิวเตอร์ที่ใช้กับ อิมเมจโปรเซสซึ่ง มีขนาดตั้งแต่ไมโครคอมพิวเตอร์จนถึงระบบซูเปอร์คอมพิวเตอร์ ที่สามารถคำนวณฟังก์ชันที่ยาก ๆ บนอาร์เรย์ (ARRAYS) ของภาพที่มีขนาดใหญ่ได้ซึ่งอยู่บนพื้นฐานความต้องการเบื้องต้นในการกระทำทางข้อมูลทั้งหมดซึ่งมี หน่วยความจำสำรองเพื่อรองรับข้อมูลต่าง ๆ ที่มีขนาดใหญ่

STORAGE DEVICES ดิจิตอลอิมเมจขนาด 512X512 พิกเซลซึ่งแต่ละพิกเซลเข้ารหัสเป็น 8 บิต จะต้องใช้หน่วยความจำทั้งหมดถึง 256 กิโลไบต์ ดังนั้นในการออกแบบระบบอิมเมจโปรเซสซึ่งโดยทั่วไปแล้วขนาดของหน่วยความจำขนาดใหญ่ที่พอเพียงเป็นสิ่งจำเป็น หน่วยความจำที่ใช้อยู่ทั่วไปมีอยู่ 3 แบบ คือ MAGNETIC DISK,

MAGNETIC TAPE, OPTICOL DISK โดยที่ MAGNETIC DISK และMAGNETIC TAPE มีความจุประมาณ 700 M byte จะเก็บภาพได้ประมาณ 2800 ภาพ ส่วน OPTICOL DISKS เป็นอุปกรณ์ที่ทำการอ่านและเขียนด้วยเลเซอร์ (LASER) เทคโนโลยีซึ่งมีความจุประมาณ 4 Gb ซึ่งสามารถเก็บภาพได้ประมาณ 16,000 ภาพต่อดิสก์หนึ่งแผ่น

DISPLAY AND RECORDING ที่วิธีและที่วีโมโนโครมเป็นอุปกรณ์พื้นฐานที่ใช้แสดงผลในระบบอิมเมจโปรเซสซิ่งและสัญญาณเอาท์พุทนี้สามารถส่งไปยังระบบบันทึกหรือ HARD COPY ที่มีลักษณะภาพเหมือนบนจอมอนิเตอร์ได้ด้วยในระบบ CRT นั้นสัญญาณแนวนอน (HORIZONTAL) และ สัญญาณแนวตั้ง (VERTICAL) ของแต่ละจุดบนจุดภาพซึ่งจะเปลี่ยนเป็นแรงดันเพื่อใช้ในการ DEFLECT ELECTRON BEAM ของ CRT ซึ่งเป็นสิ่งจำเป็นในการทำให้ภาพโดยที่แต่ละจุดนั้นเมื่อมีค่าของข้อมูลต่ำสุดจะเป็นสีดำและสูงสุดจะเป็นสีขาว

การพิมพ์ภาพออกจากเครื่องพิมพ์นั้นเป็นงานที่ไม่ต้องการรายละเอียดมากนักเมื่องานที่ยังไม่ใช้ได้ เครื่องพิมพ์เลเซอร์นั้นจะใช้ลักษณะของตัวอักษรที่สามารถให้ความแตกต่างของระดับเทาแตกต่างกันพิมพ์ออกมาเป็นภาพแต่ในปัจจุบันนั้นมีเครื่องพิมพ์แบบหัวเข็มสามารถพิมพ์แบบจุดภาพซึ่งจะให้รายละเอียดดีกว่า LINE PRINTER ในการพิมพ์ภาพออกจากเครื่องพิมพ์เราจำเป็นต้องใช้โปรแกรมในการควบคุมการพิมพ์เพื่อให้ได้ภาพตามที่ต้องการ

1.2 ที่มาและปัญหาของงานวิจัย

จากที่ได้กล่าวมาแล้วข้างต้นคือ เนื่องจากอุปกรณ์ทางด้านฮาร์ดแวร์มีราคาสูงมากเป็นเครื่องคอมพิวเตอร์ที่ขนาดใหญ่ซึ่งมีราคาสูง เพราะฉะนั้นจึงได้นำเอาการประมวลผลภาพดิจิทัลนี้มาประยุกต์ใช้บนเครื่องคอมพิวเตอร์ขนาดเล็ก ซึ่งมีราคาต่ำกว่า และประสิทธิภาพอื่น ๆ ก็เริ่มพัฒนาขึ้น ซึ่งจะได้กล่าวรายละเอียดต่อไป

เมื่อใช้เครื่องคอมพิวเตอร์ที่มีขนาดเล็กแล้วก็ควรที่จะเลือกใช้ภาษาในการเขียนโปรแกรมที่เหมาะสมกับขนาดของเครื่องนี้ด้วย และจะต้องมีประสิทธิภาพเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เพียงพอเพื่อที่จะทำการประมวลผลอิมเมจด้วย ซึ่งในที่นี้ก็ได้เลือกใช้ภาษาซี ซึ่งจะได้กล่าวถึงเหตุผลในการเลือกใช้ภาษานี้ต่อไป

ฮาร์ดแวร์ที่มีอยู่ในตอนแรกนั้นเป็นส่วนที่เปลี่ยนข้อมูลภาพที่เป็นอนาล็อกให้เป็นดิจิทัล ซึ่งมีซอฟต์แวร์ที่ใช้ในการทำอยู่เพียงไม่กี่อย่างเช่นเก็บข้อมูลแสดงผลพิมพ์ข้อมูลลงบนกระดาษ ซึ่งไม่เพียงพอต่อการทำงานวิจัย ดังนั้นจึงได้เขียนซอฟต์แวร์ช่วยงานอื่น ๆ ขึ้นมาอีก เช่น ทำให้การเก็บข้อมูลและการแสดงผลข้อมูลและทำจอภาพให้เป็นสี่พื้นสี่เดียว เพื่อประโยชน์ในการพิมพ์ภาพลงบนกระดาษ และการเก็บข้อมูลภาพเป็นบางส่วน ซึ่งทำให้เราได้ภาพที่ตรงกับความต้องการและมีขนาดภาพที่ชัดเจนและเหมาะสม



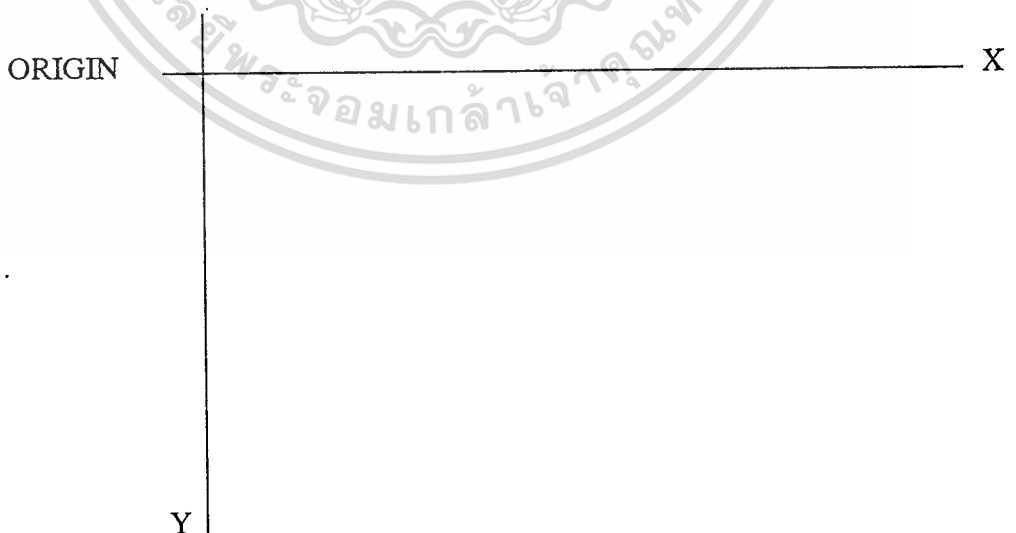
บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการเบื้องต้น

ในการประมวลสัญญาณภาพด้วยระบบคอมพิวเตอร์ จำเป็นต้องเปลี่ยนข้อมูลหรือสัญญาณภาพที่อยู่ในรูปอนาล็อกให้เป็นสัญญาณทางดิจิทัล เพื่อประโยชน์ในการคำนวณและประมวลผลได้ง่าย ในบทนี้จะกล่าวถึง ความหมายของภาพในระบบดิจิทัลและคณิตศาสตร์พื้นฐานที่เกี่ยวข้อง

2.1 ความหมายและนิยามของภาพในระบบดิจิทัล

ภาพในเชิงคณิตศาสตร์จะหมายถึงฟังก์ชัน 2 มิติ $f(x,y)$ โดย x และ y เป็นแกนพิกัดในระนาบ 2 มิติ ค่าฟังก์ชัน $f(x,y)$ จะเป็นสัดส่วนกับความสว่างหรือความเข้มของภาพที่ตำแหน่ง (x,y) ซึ่งเราเรียกว่า “ระดับสีเทา” ในรูปที่ 2.1 แสดงให้เห็นถึงระนาบและจุดพิกัดของภาพซึ่งปกติเราจะให้จุดกำเนิดของแกนพิกัด (COORDINATE) อยู่ทางมุมซ้ายของภาพ



รูปที่ 2.1 ระนาบและพิกัดที่ใช้ในระบบภาพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาพ 2 มิติแทนด้วยฟังก์ชัน $f(x,y)$ โดย x และ y เป็นแกนในระนาบของภาพค่าของฟังก์ชันที่จุด (x,y) คือความเข้มของแสงที่จุดนั้น เนื่องจากแสงเป็นพลังงานรูปหนึ่ง ดังนั้น $f(x,y)$ ต้องไม่เป็นศูนย์และมีค่า (finite) นั่นคือ

$$0 < f(x,y) < \alpha \quad (2.1.1)$$

โดยธรรมชาติของแสง ซึ่งจะต้องมีแหล่งกำเนิดแสงและส่วนที่สะท้อนของแสงดังนั้นเราสามารถแยกฟังก์ชัน $f(x,y)$ ออกเป็น 2 ส่วนคือ อิทธิมันชันคอมโพเนนต์ (illuminstion coponent) $r(x,y)$ จะได้ว่า

$$f(x,y) = i(x,y) \times r(x,y) \quad (2.1.2)$$

เมื่อ

$$0 < i(x,y) < \alpha \quad (2.1.3)$$

และ

$$0 < r(x,y) < 1 \quad (2.1.4)$$

สมการ (2.1.4) แสดงให้เห็นว่าฟังก์ชันการสะท้อนถูกจำกัดขอบเขตระหว่าง 0 (ซึ่งหมายถึง การดูดซึมโดยสมบูรณ์) และ 1 (หมายถึง การสะท้อนโดยสมบูรณ์) ธรรมชาติของ $i(x,y)$ ขึ้นอยู่กับวัตถุที่สะท้อนแสงมาเข้าตา

ดังกล่าวมาแล้วความเข้มของภาพที่จุด (x,y) เราเรียกว่าระดับสีเทา 1 จากสมการที่ (2.1.2) ถึง (2.1.4) จะเห็นว่า 1 ควรอยู่ในช่วง

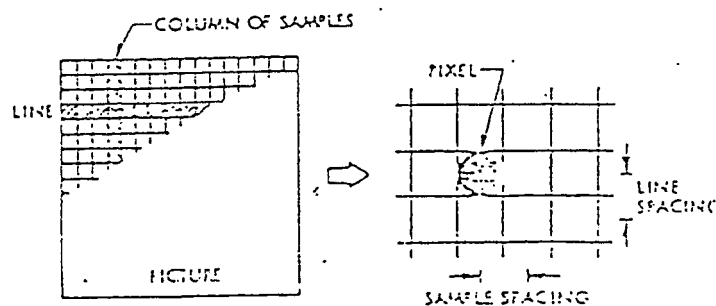
$$L_{min} < 1 < L_{min} \quad (2.1.5)$$

ในทางทฤษฎี L_{min} ต้องมีค่าบวก ในขณะที่ L_{min} ต้องมีค่าน้อยกว่า
อนันต์ในทางปฏิบัติ $L_{min} = L_{min} R_{min}$ และ $L_{min} = L_{min} R_{min}$ ช่วงของ L_{min} ,
 L_{min} เราเรียกว่าช่วงของระดับสีเทา ในทางปฏิบัติโดยใช้หลักคณิตศาสตร์เรานิยมปรับ
ช่วงของ (L_{min}, L_{min}) ให้เป็นช่วง $(0,1)$ โดย $L = 0$ หมายถึงดำสนิท และ $L = 1$ หมายถึง
สีขาว

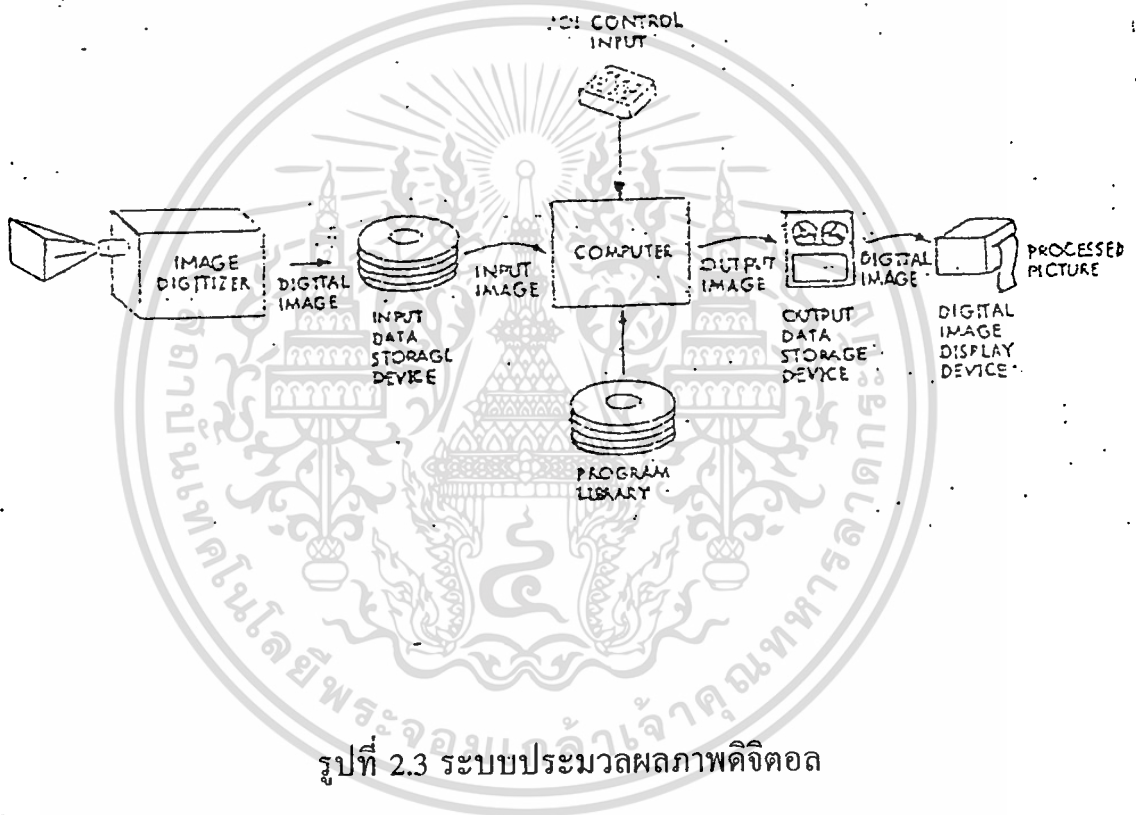
2.2 หลักการเบื้องต้นของการประมวลผลภาพ

ในการประมวลผลภาพดิจิทัล (DIGITAL IMAGE) ต้องใช้อุปกรณ์พื้น-
ฐาน 3 ชนิดคือ คอมพิวเตอร์ในการประมวลผล , อุปกรณ์อินพุท (INPUT DEVICE)
ได้แก่ อิมเมจดิจิไทเซอร์ (IMAGE DIGITIZER) และอุปกรณ์เอาต์พุท (OUTPUT
DEVICE) คืออุปกรณ์แสดงผลภาพ

โดยทั่วไปนั้นข้อมูลภาพยังไม่สามารถนำไปวิเคราะห์ด้วยคอมพิวเตอร์
ได้ทันที เนื่องจากคอมพิวเตอร์ทำงานเกี่ยวกับระบบตัวเลขจึงต้องแปลงข้อมูลภาพให้อยู่
ในรูปแบบของตัวเลขก่อนจึงเรียกการแปลงนี้ว่าดิจิไทเซชัน(DIGITIZATION) แสดงใน
รูป 2.2 โดยภาพจะถูกแบ่งเป็นส่วนเล็ก ๆ เรียกว่าพิกเจอร์อีเลเมนต์ (PICTURE -
ELEMENTS) หรือพิกเซล (PIXELS) มีลักษณะเป็นสี่เหลี่ยมจัตุรัสแต่ละพิกเซลจะมี
ระดับความสว่าง หรือมืดแตกต่างกันไป ซึ่งจะแสดงความสว่างหรือความมืดของภาพที่
จุดนั้น



ระบบการประมวลผลภาพประกอบด้วย 3 ส่วนใหญ่ ๆ คือ ส่วนเปลี่ยนสัญญาณอนาล็อก ให้เป็นสัญญาณทางด้านดิจิทัล ซึ่งเรียกว่า ดิจิไตเซอร์ ส่วนประมวลผล (PROCESSING) และส่วนแสดงผล (DISPLAY) แสดงในรูปที่ 2.3



รูปที่ 2.3 ระบบประมวลผลภาพดิจิทัล

จากรูปที่ 2.3 ส่วนแรกคือ ส่วนที่เปลี่ยนสัญญาณอนาล็อก ให้เป็นสัญญาณดิจิทัล กล้อง (CAMERA) เปรียบเสมือนดวงตาของมนุษย์ ทำหน้าที่เปลี่ยนภาพวัตถุมาเป็นสัญญาณทางไฟฟ้าและส่งให้ดิจิไตเซอร์ ซึ่งทำหน้าที่เปลี่ยนสัญญาณไฟฟ้าให้เป็นสัญญาณดิจิทัลอุปกรณ์ส่วนนี้ได้แก่กล้องโทรทัศน์ดิจิไตเซอร์ซึ่งภายในประกอบด้วยหลอดวิดิคอนทำหน้าที่เป็นสื่อนำไฟฟ้าทางแสงภาพถูกโฟกัสลงบนผิวของหลอดและถูกเปลี่ยนให้เป็นสัญญาณไฟฟ้าที่สอดคล้องกับความสว่างของภาพในตำแหน่งนั้น ๆ จากนั้นทำการควอนไทซิ่ง ข้อมูลภาพที่ได้เป็นสัญญาณดิจิทัล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

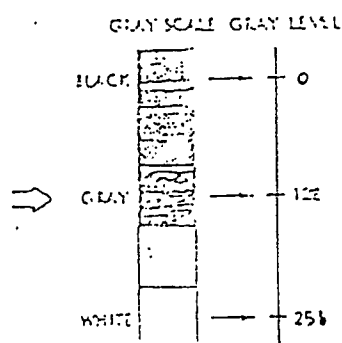
ส่วนประมวลผลคือ คอมพิวเตอร์ซึ่งเปรียบเสมือนสมองทำหน้าที่ประมวลผลและวิเคราะห์ข้อมูลภาพ

ส่วนแสดงผลทำหน้าที่เปลี่ยนข้อมูลตัวเลข (ซึ่งเป็นระดับสีเทา) ที่เก็บเป็นอาร์เรย์ในคอมพิวเตอร์ให้อยู่ในรูปที่เหมาะสมและสื่อความหมายกับมนุษย์ได้ คือเป็นภาพที่ปกติทั่ว ๆ ไป อุปกรณ์ในส่วนนี้ได้แก่ มอนิเตอร์ ทีวี เครื่องพิมพ์ที่สามารถแสดงผลในรูปแบบกราฟได้

ภาพ 1 ภาพ ที่ถูกเปลี่ยนจากสัญญาณดิจิทัลสำหรับคอมพิวเตอร์นี้จะมีขนาดใหญ่ขึ้นอยู่กับความละเอียดของภาพที่ต้องการและจะมีผลทำให้ใช้เนื้อที่ในหน่วยความจำมากในการเก็บข้อมูลภาพ 1 ภาพ เช่น การเก็บภาพ 1 ภาพ ขนาด 256 X 256 จุด ที่มีความแตกต่างของระดับความเข้มของแต่ละจุดเท่ากับ 256 ระดับจะต้องใช้เนื้อที่ในหน่วยความจำถึง 64 กิโลไบต์ ดังนั้นในปัจจุบันนี้ได้มีการค้นคว้าวิจัยหาวิธีการที่จะเก็บภาพด้วยคอมพิวเตอร์ โดยให้ใช้เนื้อที่ในหน่วยความจำให้น้อยที่สุด และยังรักษาความละเอียดของภาพตามการใช้งานได้อีกด้วย

2.3 ลักษณะข้อมูลภาพ

ข้อมูลภาพจะถูกแทนด้วยอาร์เรย์จตุรัส (RECTANGULAR ARRAY) ของเลขจำนวนเต็ม โดยแสดงตำแหน่งที่ตั้งของแต่ละพิกเซลซึ่งบอกเป็นแถวกับหลัก และระดับความเข้มของแต่ละพิกเซล ซึ่งมีถึง 256 ระดับ ที่ระดับความเข้ม 256 แทนสีขาว สว่างมากที่ระดับความเข้ม 0 แทนสีดำคือบริเวณมืด ดังรูปที่ 2.4



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 2.4 GRAY-LEVEL

2.4 การสุ่มแบบสม่ำเสมอและควอนไทเซชัน

(Uniform sampling and Quantization)

เพื่อที่จะประมวลสัญญาณภาพด้วยระบบคอมพิวเตอร์ ฟังก์ชันของภาพ $f(x,y)$ จะถูกทำให้เป็นสัญญาณไม่ต่อเนื่องทั้งระนาบของภาพซึ่งเราเรียกว่า การสุ่มภาพ (Image sampling) ค่าของฟังก์ชันที่ได้เรียกว่า การควอนไทเซชันระดับสีเทา (gray-level quantization)

สมมติว่าสัญญาณภาพต่อเนื่อง $f(x,y)$ ถูกดิจิไทซ์ ในระนาบ X-Y เป็นช่วงเท่า ๆ กัน เราสามารถจัด $f(x,y)$ ให้อยู่ในรูปเมทริกซ์ ขนาด $N \times N$ ได้ดังสมการ (2.4.1)

$$f(x,y) = \begin{pmatrix} f(0,0) & f(0,1) & \dots & f(0,N-1) \\ f(1,0) & f(1,1) & \dots & f(1,N-1) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f(N-1,0) & f(N-1,1) & \dots & f(N-1,N-1) \end{pmatrix} \quad (2.4.1)$$

ทางขวาของสมการจะเรียกว่าภาพดิจิตอลและทุก ๆ สมาชิกของเมทริกซ์จะเรียกว่า พิกเซล จากขบวนการสร้างภาพดิจิตอลข้างต้นจะเห็นว่า เราต้องทราบขนาดความละเอียดของภาพ $N \times N$ พิกเซล และจำนวนระดับของสีเทา ในทางปฏิบัติการควอนไทเซชันในระบบภาพดิจิตอล จะเป็นค่าของ 2 ยกกำลังจำนวนเต็ม คือ $N = 2^{(2.4.2)}$ และ $G = 2^{(2.4.3)}$

เมื่อ G คือจำนวนระดับของระดับสีเทา ดังนั้นจำนวนบิตที่ใช้เก็บภาพหนึ่งภาพที่ถูกดิจิไทซ์ คือ

$$B = N \times N \times m \quad \text{bit} \quad (2.4.4)$$

ตัวอย่างภาพขนาด 128 X 128 พิกเซล และระดับสีเทาจำนวน 64 ระดับ
 ต้องใช้หน่วยความจำขนาด 98,304 bit

2.5 ลาปลาเซียน (Laplacian)

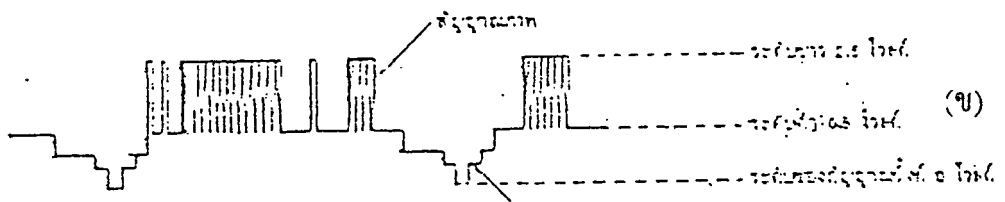
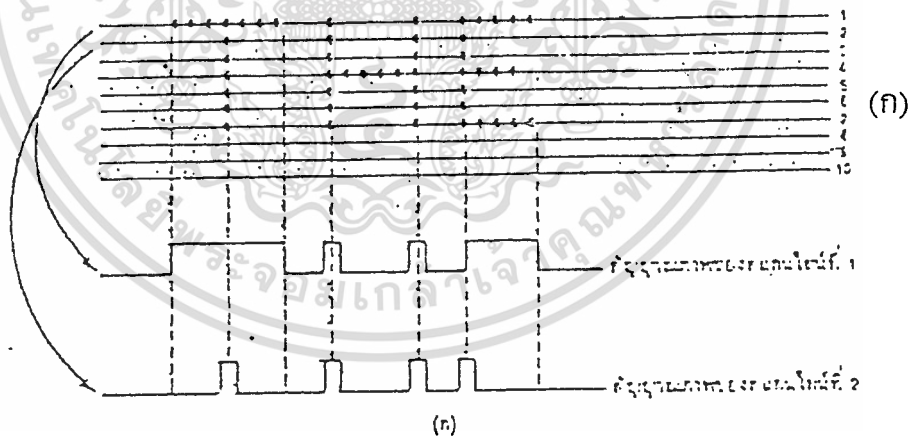
ค่าลาปลาเซียนของฟังก์ชัน 2 ตัวแปร $f(x,y)$ ถูกกำหนดโดย

$$\Delta f(x,y) = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}\right) + \left(\frac{\partial^2 f}{\partial y^2}\right)$$

และจากนิยามฟูเรียร์ทรานส์ฟอร์ม 2 มิติจะได้

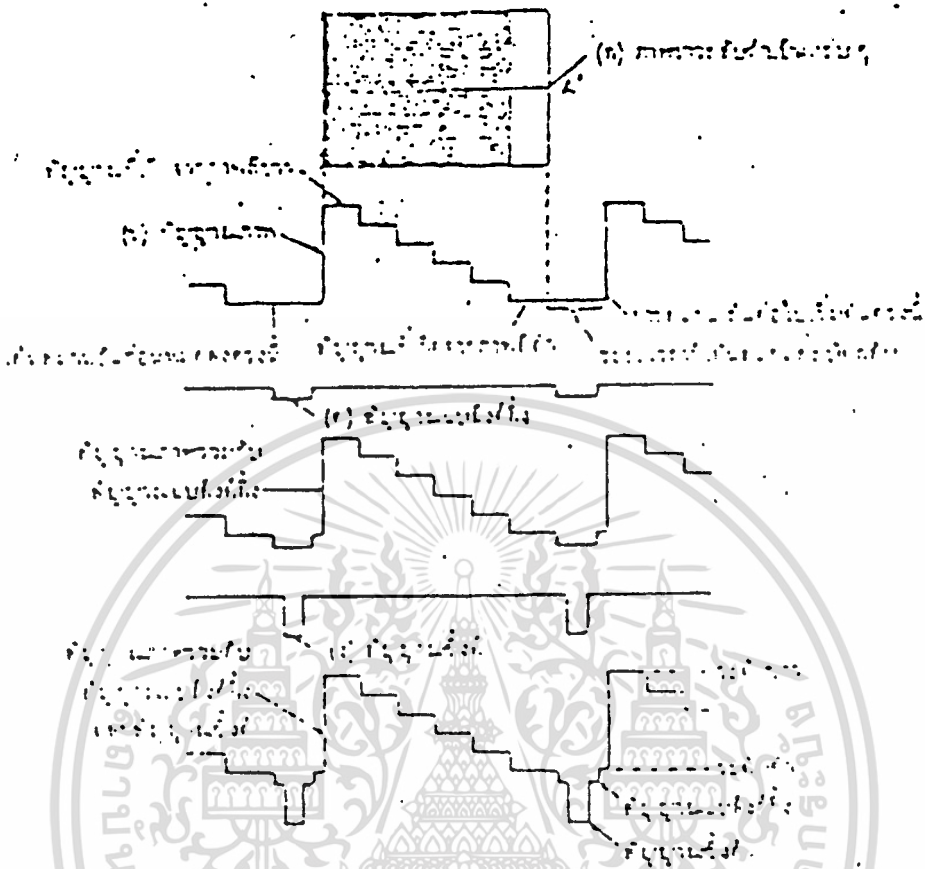
$$F(\Delta f(x,y)) = -(u^2 + v^2) F(u,v)$$

การทำลาปลาเซียนมีประโยชน์ในการลากขอบเขตของภาพ



แสดงรูปคลื่นของสัญญาณต่าง ๆ ในการแสดงภาพทางดิจิทัล (ก)

แสดงสัญญาณภาพทางดิจิทัล (ข) สัญญาณภาพรวมในการแสดงภาพทางดิจิทัล



รูปที่ 2.5 รูปร่างของสัญญาณโทรทัศน์ที่เกิดจากภาพขาวดำเป็นแถบ ๆ

2.6 สัญญาณภาพและรายละเอียดของสัญญาณภาพจากกล้องทีวี

(VIDEO SIGNAL AND TELEVISION SIGNAL DISCRPTION)

ภาพที่ตาเราสามารถมองเห็นได้นั้น เกิดขึ้นเนื่องจากมีแสงไปกระทบที่วัตถุแล้วสะท้อนมาเข้าตาเรา ถ้าหากไม่มีแสงเราจะไม่สามารถมองเห็นภาพนั้นได้เลยและการที่เราสามารถมองเห็นภาพเป็นสีต่าง ๆ ได้นั้นก็เนื่องจากว่าวัตถุนั้นๆ มีความสามารถในการดูดกลืนแสงของแต่ละสีไม่เท่ากัน จึงทำให้เราสามารถเห็นวัตถุนั้นเป็นสีต่าง ๆ ได้

ปกติแล้วภาพที่เห็นนั้นก็คือแสงที่สะท้อนออกจากวัตถุนั้น ๆ ในการเปลี่ยนความเข้มของแสงที่สะท้อนออกมาให้เป็นสัญญาณทางไฟฟ้าเราเรียกสัญญาณที่



ได้นี้ว่า “สัญญาณภาพ” อุปกรณ์ที่ทำหน้าที่เปลี่ยนความเข้มของแสงเป็นสัญญาณทางไฟฟ้าที่มีอยู่หลายชนิดด้วยกัน แต่ที่นิยมและรู้จักกันดีคือหลอดวีดีคอนซึ่งเราจะพบอยู่ทั่วไปในรูปของกล้องวิดีโอ หรือกล้องทีวี

สัญญาณภาพที่ได้มาจากกล้องวิดีโอหรือกล้องทีวีนั้นมีลักษณะเป็นสัญญาณที่ต่อเนื่อง (ANALOG SIGNAL) และจะมีลักษณะของสัญญาณเป็นสัญญาณรวมหลาย ๆ สัญญาณ (COMPOSITE VIDEO SIGNAL) ซึ่งประกอบด้วยสัญญาณต่างๆ ดังนี้

1. สัญญาณซิงค์ทางแนวนอน (Horizontal Blanking)
2. สัญญาณแบล็งค์กึ่งทางแนวนอน (Horizontal Blanking)
3. สัญญาณซิงค์ทางแนวตั้ง (Vertical Sync Pulse)
4. สัญญาณแบล็งค์กึ่งทางแนวตั้ง (Vertical Blanking)
5. สัญญาณภาพ (Video Signal)

2.7 ภาพประกอบด้วยอะไรบ้าง

หากพิจารณาคุณภาพหรือรูปที่ปรากฏในหน้าหนังสือหรือวารสารต่าง ๆ แล้วจะเห็นว่าภาพเหล่านี้ประกอบด้วยจุดเล็ก ๆ

ในการทำงานเดียวกัน ภาพที่ปรากฏบนจอหลอดภาพของเครื่องรับโทรทัศน์นั้นก็ประกอบด้วยเส้นขวางเล็ก ๆ ในแนวนอนเป็นจำนวนมาก ซึ่งแต่ละเส้นนี้ก็มีทั้งส่วนที่ดำสนิท ส่วนที่ดำจางและส่วนที่สว่างมากรวมกันอยู่ เส้นขวางเล็ก ๆ ตามแนวนอนเหล่านี้เรียกว่าเส้นสแกนซึ่งประกอบด้วยส่วนหรือจุดเล็ก ๆ ที่มีทั้งมืดและสว่างปะปนกันดังนั้นภาพที่ปรากฏบนจอหลอดภาพจึงประกอบด้วยจุดเล็ก ๆ เหล่านี้เรียกว่าส่วนประกอบของภาพ (Picture elements) ซึ่งมีความสัมพันธ์กับความละเอียดของภาพมากหากจำนวนจุดเล็ก ๆ หรือจำนวนเส้นสแกนในแนวนอนมีมากยิ่งขึ้นเท่าไร ภาพที่เห็นบนจอหลอดภาพก็จะมองดูละเอียดมากขึ้นเท่านั้น

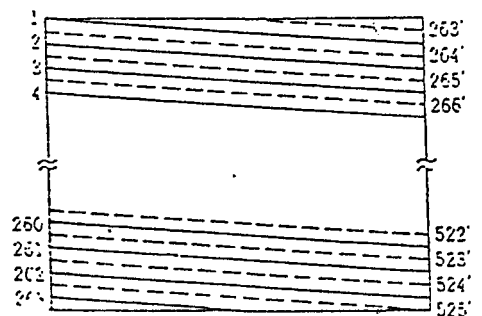
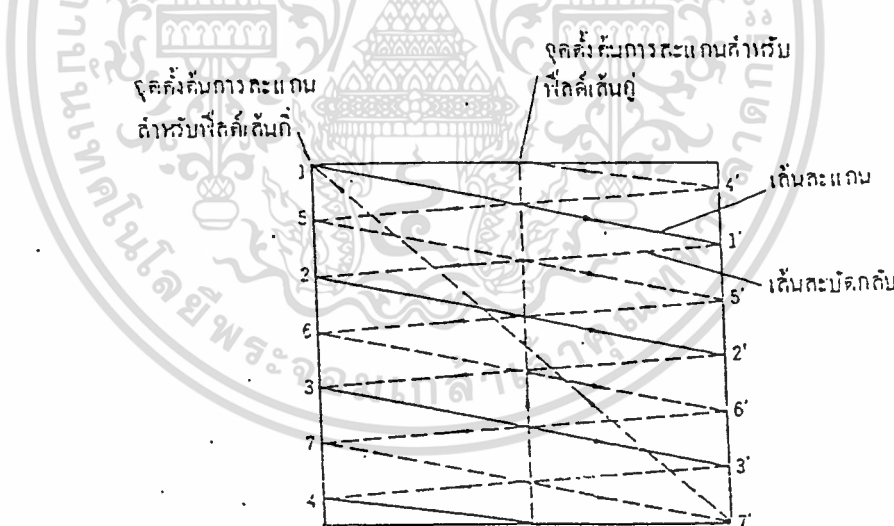
2.8 วิธีการสแกนและการหักเหของลำอิเล็กตรอน

ภายในหลอดภาพของเครื่องรับโทรทัศน์ อิเล็กตรอนที่หลุดออกมาจากแคโทด (Cathod) และถูกดึงดูดให้วิ่งเป็นลำไปกระทบแคโนดหรือจอภาพ ซึ่งฉาบวัสดุเรืองแสงบางชนิดเอาไว้จะทำให้มองเห็นเป็นจุดสว่างขึ้นก็คือการทำให้จุดสว่างนี้เคลื่อนที่ไปในจังหวะที่ถูกต้องทั้งในแนวนอนและแนวตั้งของจอหลอดภาพโดยอาศัยความเข้มของสนามแม่เหล็กเข้าช่วยตามรูปที่ 2.7

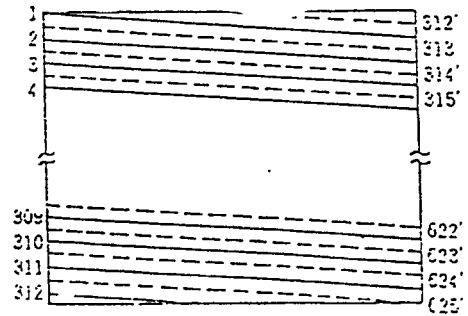
โดยปกติการสแกนจะเริ่มต้นขึ้นโดยการทำให้จุดสว่างเคลื่อนที่จากซ้ายมือด้านบนของจอไปทางขวามือในแนวนอน ซึ่งเมื่อไปถึงตำแหน่งขวาสุด ก็จะถูกเบนต่ำลงเล็กน้อย แล้วก็กลับไปตั้งต้นใหม่ทางซ้ายมือ เพื่อเคลื่อนที่มาจากขวามือในแนวนอนอีกเป็นอยู่เช่นนี้เรื่อย ๆ จนกระทั่งจุดสว่างไปถึงตำแหน่งขวามือข้างล่างสุดของจอหลอดภาพก็เป็นการเสร็จสิ้นการสแกนภาพหนึ่งภาพหนึ่ง ซึ่งเรียกกันว่า เฟรม (Frame) หลังจากนั้นลำอิเล็กตรอนก็จะกลับไปตั้งต้นใหม่ทางด้านซ้ายมือบนสุดของจอหลอดภาพอีกเพื่อสแกนภาพหนึ่งอันถัดต่อไป อย่างไรก็ตามเพื่อลดอาการกระพริบของภาพ การสแกนภาพหนึ่งแต่ละภาพจึงมักนิยมจัดทำสองครั้งในแบบของการสแกนไขว้กัน โดยกำหนดให้ภาพหนึ่งเฟรมประกอบด้วยภาพหนึ่งสองฟิลด์และเริ่มต้นด้วยการสแกนภาพหนึ่ง ฟิลด์เส้นคู่ก่อนเมื่อเสร็จสิ้นถึงตำแหน่งขวามือล่างสุดของจอภาพแล้ว จึงกลับไปตั้งต้นใหม่ทางซ้ายมือบนสุดของจอแล้วเริ่มต้นสแกนภาพหนึ่งฟิลด์เส้นคู่ ต่อไปจนถึงตำแหน่งขวามือล่างสุดหลังจากนั้นก็เริ่มต้นสแกนภาพหนึ่งอันถัดอันต่อไปใหม่ ฉะนั้นการสแกนภาพหนึ่งภาพหรือหนึ่งเฟรมจึงประกอบด้วยการสแกนภาพหนึ่งด้วย ฟิลด์เส้นคี่ และการสแกนภาพหนึ่งด้วย ฟิลด์เส้นคู่ สำหรับโทรทัศน์ระบบอเมริกัน จะใช้เส้นสแกน 525 เส้นต่อภาพและ 30 ภาพต่อวินาที ภาพหนึ่งแต่ละภาพหรือภาพหนึ่งแต่ละเฟรมจะประกอบด้วยเส้นสแกนแนวนอน 252 เส้น และภาพหนึ่งแต่ละฟิลด์ก็จะมีเส้นสแกนแนวนอน 262 1/2 เส้น ภาพหนึ่งแต่ละภาพนี้จะเกิดขึ้นภายในระยะเวลา 1/30 วินาที ความถี่ของกระแสรูปพื้นเลื้อยที่ใช้ในการหักเหทางแนวนอน ซึ่งใช้เวลา 1/30 วินาทีสำหรับทำให้เกิดสแกนแนวนอน 525 เส้น ก็จะมีค่าเป็น (525) (30) หรือ 15,750

เฮิทซ์ ส่วนความถี่ของกระแสรูปฟันเลื่อยสำหรับการหักเหทางแนวนอน และการหักเหทางแนวตั้งก็จะมีค่าเป็น $(625) \times (25)$ หรือ 15,625 เฮิทซ์ และ 50 เฮิทซ์ ตามลำดับ

ความถี่ของกระแสสำหรับการหักเหทางแนวนอน และการหักเหทางแนวตั้งทั้งสองนี้ ได้แสดงการเปรียบเทียบตามรูปที่ 2.8 ในระยะเวลาครบรอบหนึ่ง ๆ ของกระแสรูปฟันเลื่อยจะประกอบด้วยส่วนที่เพิ่มขึ้นจากค่าต่ำสุดไปหาค่าสูงสุด ซึ่งตรงกับเวลาที่จุดสว่างใช้ไปในการสแกนจากซ้ายมือสุดไปจนถึงขวามือสุด และส่วนที่ลดลงจากค่าสูงสุดไปหาค่าต่ำสุด จะตรงกับระยะเวลาที่จุดสว่างบนจอภาพใช้ไปในการสับกลับจากขวามือสุดไปตั้งต้นใหม่ทางซ้ายมือสุด โดยปกติระยะเวลาที่มีเส้นสับกลับจะเป็นช่วงเวลาดังกล่าวแล้วนี้ ไม่ก่อให้เกิดประโยชน์อันใดเลย จึงมักหาวิธีทำให้เกิดสิ่งอื่นมาข่มจุดสว่างในช่วงเวลานี้ เพื่อมิให้สังเกตเห็นได้ทางจอภาพ สัญญาณที่ใช้ลบเส้นสับกลับนี้เรียกว่า "สัญญาณแบล็งค์กิ้ง"



โทรทัศน์ระบบอเมริกัน



โทรทัศน์ระบบยุโรป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งรูปที่ 2.7 การสะแกนสองครั้งสำหรับภาพนิ่งแต่ละภาพ ที่มีการนำไปใช้

เนื่องจากการสแกนภาพนิ่งจะกระทำติดต่อกันไปเรื่อยๆ โดยมีจำนวนเส้นต่อภาพ และจำนวนภาพต่อวินาที ตามแต่ชนิดของระบบโทรทัศน์ที่ใช้ภาพที่ปรากฏบนจอหลอดภาพของเครื่องรับจึงมีผลเหมือนกับการฉายภาพนิ่ง ซึ่งแต่ละภาพแตกต่างกันบ้างเล็กน้อย เป็นจำนวนหลาย ๆ ภาพต่อวินาที และด้วยคุณลักษณะพิเศษของสายตาเกี่ยวกับการพัฒนาระดับสายตา (PERSISTENCE OF VISION) จึงทำให้มองเห็นภาพบนจอหลอดภาพเครื่องรับโทรทัศน์ เป็นภาพที่เคลื่อนไหวติดต่อกันไปตลอดเวลา

2.9 เครื่องส่งและเครื่องรับโทรทัศน์ จำเป็นต้องมีการสแกนทางแนวนอนและการสแกนทางแนวตั้งพร้อมกันจึงจะมีภาพเกิดขึ้นที่เครื่องรับโทรทัศน์

ภาพที่ปรากฏขึ้นบนจอ จำเป็นต้องอาศัยวงจรของการหักเหทางแนวนอนและวงจรของการหักเหทางแนวตั้ง ซึ่งแต่ละวงจรจะมีกระแสรูปฟันเลื่อยไหลผ่านทางด้านกล้องโทรทัศน์ ก็จำเป็นต้องอาศัยความถี่ทั้งสองช่วยทำให้เกิดสัญญาณทางไฟฟ้า เช่นเดียวกันความถี่ทางวงจรของการหักเหทางแนวนอนและวงจรของการหักเหทางแนวตั้งที่ใช้ในเครื่องส่งโทรทัศน์ และที่ใช้ในเครื่องรับโทรทัศน์นี้ จะต้องเท่ากันตลอดเวลาจึงจะทำให้เกิดภาพขึ้นทางเครื่องรับโทรทัศน์ ด้วยเหตุนี้ จึงจำเป็นต้องมีวิธีทำให้ความถี่ของวงจรดังกล่าวทางเครื่องส่งและทางเครื่องรับโทรทัศน์เท่ากันอยู่ทุกขณะตามรูปที่ 2.9 โดยเครื่องส่งหรือกล้องทีวีจะส่งสัญญาณชนิดหนึ่งที่เรียกว่า สัญญาณซิงค์ไปพร้อมกับสัญญาณภาพและสัญญาณเสียง สัญญาณซิงค์นี้จะช่วยทำให้ความถี่ในวงจรของการหักเหทางแนวนอนและวงจรของการหักเหทางแนวตั้ง ในเครื่องส่งและเครื่องรับโทรทัศน์เท่ากัน เพื่อทำให้เกิดภาพที่จอหลอดภาพของเครื่องรับโทรทัศน์ตลอดเวลาได้

2.10 สัญญาณรวม

จากที่ได้กล่าวมาแล้วว่าสัญญาณที่ออกจากเครื่องส่ง หรือกล้องทีวีมี

เอกสารที่ถ่ายสัญญาณพอจะอธิบายได้ดังนี้ เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.10.1. สัญญาณเสียง และสัญญาณภาพ เป็นสัญญาณที่ใช้เพื่อทำให้เกิดภาพและเสียงทางเครื่องรับโทรทัศน์ ตามความต้องการ

2.10.2. สัญญาณแบล็กคิง เป็นสัญญาณที่ใช้เพื่อลบเส้นสแกนสะบัดกลับทั้งในแนวนอนและในแนวตั้งเพื่อมิให้สังเกตเห็นได้ชัดทางจอภาพสำหรับโทรทัศน์ระบบอเมริกาของกรหักเหแนวนอนมีความถี่ 15,750 เฮิรตซ์ ฉะนั้น ในระยะเวลา $1/15,750$ วินาที หรือ 63.5 ไมโครวินาทีที่จะต้องเกิดเส้นสแกนสะบัดกลับครั้งหนึ่ง จึงต้องใช้แบล็กคิงพัลซ์ทางแนวนอนหนึ่งครั้ง โดยมีขนาดประมาณ 10 ไมโครวินาที ในทำนองเดียวกันทุก ๆ ระยะ $1/60$ วินาที หรือ 16,667 ไมโครวินาที ก็ต้องใช้แบล็กคิงพัลซ์ทางแนวตั้งครั้งหนึ่ง โดยมีขนาดประมาณ 1,250 ไมโครวินาที

2.10.3. สัญญาณซิงค์ เป็นสัญญาณที่ใช้เพื่อช่วยให้วงจรของการหักเหทางแนวนอนและวงจรถักเหทางแนวตั้ง ในเครื่องส่งกับเครื่องรับมีความถี่ตรงกันตลอด เวลาสัญญาณซิงค์ทางแนวนอนมีความถี่ 15,750 เฮิรตซ์ ซึ่งเท่ากับความถี่ของวงจรถักเหทางแนวนอนและสัญญาณซิงค์ทางแนวตั้งก็มีความถี่ 60 เฮิรตซ์ ซึ่งจะเท่ากับความถี่ของวงจรถักเหทางแนวตั้งเหมือนกัน เนื่องจากว่าความถี่ของสัญญาณซิงค์มีค่าเท่ากับความถี่ของสัญญาณแบล็กคิงพอดี จึงจำเป็นต้องป้องกันการรบกวนที่อาจเกิดขึ้นโดยจำเป็นต้องกำหนดขนาดของซิงค์พัลซ์ให้น้อยกว่าขนาดของแบล็กคิงพัลซ์ กล่าวคือทำให้ซิงค์พัลซ์ทางแนวนอนมีขนาดเพียง 5 ไมโครวินาที และซิงค์พัลซ์ทางแนวตั้งมีขนาดเพียง 190 ไมโครวินาทีเท่านั้น นอกจากนี้ยังใช้วิธีส่งซิงค์พัลซ์เหล่านี้ปนกับแบล็กคิงพัลซ์อีกด้วย โดยให้ฐานของซิงค์พัลซ์อยู่ที่ขอบบนของแบล็กคิงพัลซ์อีกชั้นหนึ่ง เมื่อจัดขอบเขตความต่างศักย์ให้ระดับสูงสุดของแบล็กคิงพัลซ์เป็นระดับดำมืดจนมองไม่เห็นแล้ว ระดับของซิงค์พัลซ์ที่อยู่บนยอดสูงสุดของแบล็กคิงพัลซ์ ก็จะเป็นระดับดำมืดสนิท และไม่ทำให้เกิดการรบกวนภาพที่จอหลอดภาพแต่อย่างใด

2.10.4. สัญญาณอีควอไลซิง เป็นสัญญาณที่ใช้เพื่อช่วยให้สัญญาณซิงค์ทางแนวตั้งยังคงมีรูปร่างดีเหมือนเดิมหลังจากแยกออกมาจากสัญญาณซิงค์ทางแนวนอนแล้ว นอกจากนี้ยังช่วยในการสแกนแบบไขว้กันเป็นไปโดยเรียบร้อยสม่ำเสมอ รวมทั้งสัญญาณซิงค์ทางแนวนอนก็ไม่ขาดหายไปในช่วงเวลาของสัญญาณซิงค์ทางแนวตั้งอีกด้วย ขนาดของพัลซ์ที่กล่าวถึงนี้จะเท่ากับสัญญาณซิงค์ทางแนวตั้งหรือ 190 ไมโครวินาที

เมื่อเครื่องรับโทรทัศน์รับเอาสัญญาณโทรทัศน์มาได้แล้ว ก็จะมีการแยกเอาสัญญาณต่าง ๆ ตามที่กล่าวมาถึงนี้ไปให้วงจรซึ่งทำหน้าที่ต่าง ๆ กัน เพื่อทำให้เกิดภาพและเสียงตามต้องการ สัญญาณเสียงก็จะผ่านไปยังวงจรเสียงสัญญาณภาพและสัญญาณแบล็กคิง ก็จะไปยังแคโทด หรือกริดของหลอดภาพ ส่วนสัญญาณซิงค์ นั้นเมื่อแยกออกจากสัญญาณภาพรวมแล้วก็จะผ่านไปยังวงจรแยกซิงค์ วงจรของการหักเหทางแนวอนและวงจรของการหักเหทางแนวตั้ง

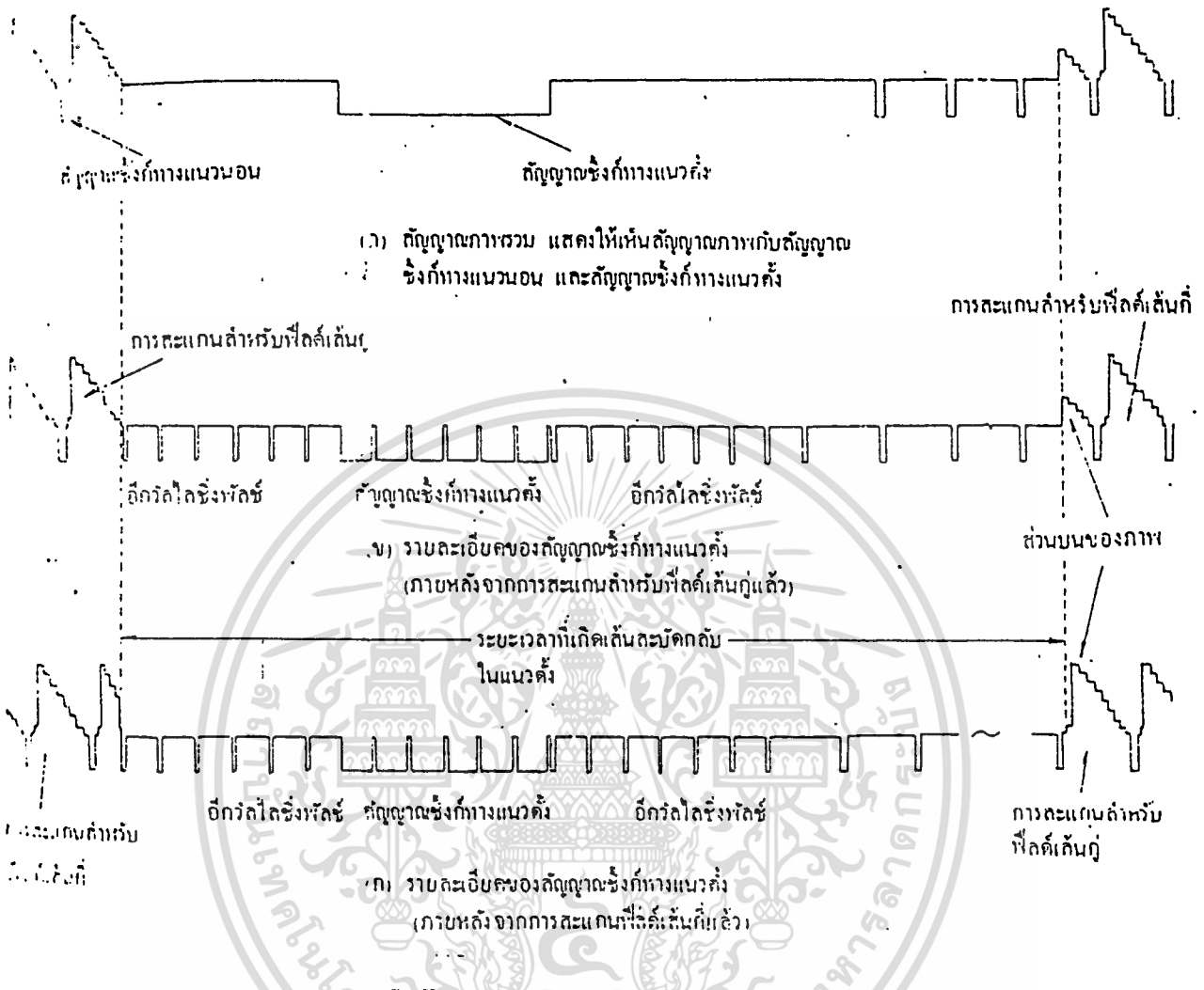
2.11 เทคนิคการแสดงกราฟฟิกบนจอแบบ RASTER SCAN

เทคนิคการแสดงกราฟฟิก อาจจะแบ่งได้เป็น 2 วิธีใหญ่ ๆ คือ

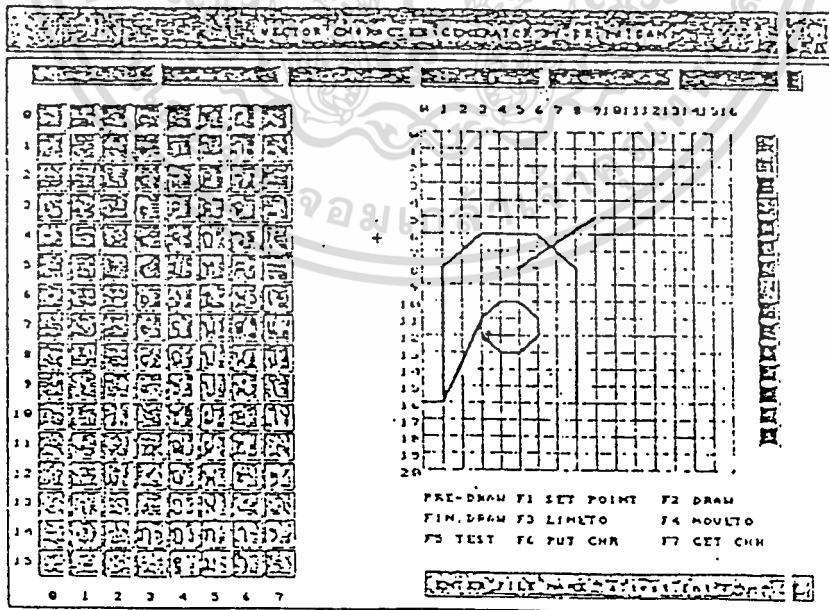
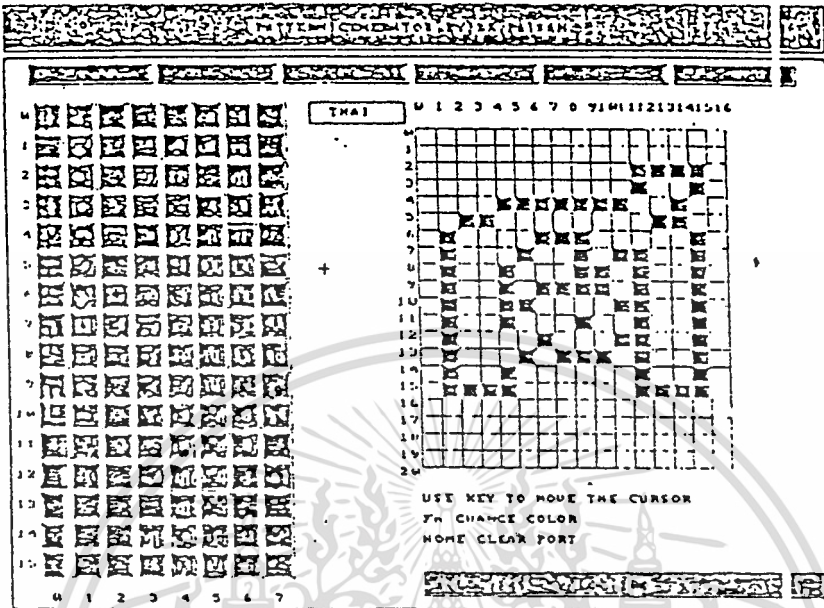
1. บิทแมป (BIT MAPPED)
2. เวกเตอร์ (VECTOR)

วิธีการของบิทแมป คือ ทุกจุดบนหน้าจอซึ่งเรียกกันว่า พิกเซลนั้นมีความสัมพันธ์โดยตรงกับหน่วยความจำแบบหนึ่งต่อหนึ่ง แต่ก็มีได้หมายความว่า 1 พิกเซลจะเป็น 1 บิทในหน่วยความจำเสมอไป อาจจะเป็น 4 บิท หรือ 8 บิท แล้วแต่จะทำให้ 1 พิกเซลสามารถแสดงสีหรือระดับความเข้มขาวดำมากน้อยแค่ไหน ข้อสำคัญก็คือจากตำแหน่งของพิกเซลหน้าจอ เราสามารถมองหาค่าของพิกเซลในหน่วยความจำได้ตรงหรือการเปลี่ยนแปลงหน่วยความจำมีผลโดยตรงต่อการแสดงผลบนหน้าจอเป็นที่เรียกกันติดปากว่า หน่วยความจำที่ใช้ในการแสดงผลคือ วิดีโอแรม (VIDEO RAM)

ดังนั้นเทคนิคการแสดงกราฟฟิกโดยวิธี บิทแมปก็คือการแก้ไขเปลี่ยนหน่วยความจำของการแสดงผลโดยตรง ข้อมูลภาพกราฟฟิกก็คือข้อมูลที่นำไปเขียนบนหน่วยความจำแสดงผล วิธีการแสดงกราฟฟิกแบบเวกเตอร์นั้นแตกต่างไปจากวิธีการของ บิทแมปคือถ้าข้อมูลของภาพไม่ได้อยู่ในรูปที่จะนำไปแสดงบนจอโดยตรง แต่จะอยู่ในรูปของคำสั่งของการลากเส้นเขียนวงกลมเขียนรูปภาพที่ได้จากการสร้างโดยวิธีของเวกเตอร์จึงเรียกว่า พื้นฐานของภาพ (Object-based image) คือจะบ่งบอกลักษณะของภาพมากกว่าที่จะเป็นตัวภาพเอง



รูปที่ 2.10 สัญญาณภาพรวม แสดงให้เห็นรายละเอียดของสัญญาณแต่ละชนิด เช่น สัญญาณแบบสิ่งถึง สัญญาณซิงค์ และสัญญาณอีควอลไลซิงค์



รูปที่ 2.11 ก แสดงอักษรแบบบิทแมป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไมอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ช แสดงอักษรแบบเวกเตอร์
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

baseimage) แม้ว่าคณะกรรมการทางด้านมาตรฐานหลายหน่วยยังไม่ตกลงได้หมดก็ตาม .CGM ก็ใช้กันมากตัวอย่างเช่น Page Maker, Ventura Publisher เป็นต้น

.DRW (Micrografx Draw)

แฟ้มนี้สร้างโดยโปรแกรม Micrografx Draw ซึ่งมีลักษณะเดียวกับแฟ้มของไมโครซอฟต์วินโดว์ที่มีสกุล .PIC สามารถที่จะนำเข้าไปใช้ใน Ventura Publisher ได้

.EPS (Encapsulated Postscript)

แฟ้มพวกนี้ถูกสร้างขึ้นจากการวาดรูป เพื่อนำไปใช้ในโปรแกรมเครื่องพิมพ์บนโต๊ะ (DTP) การเขียนกราฟฟิกที่ชื่อ โปสสคริปต์ ในขณะส่วนที่เป็น บิตแม็ป อยู่ในรูปของ TIFF (Tagged Input File Format) อุปกรณ์นำออกที่สามารถเข้าใจคำสั่งของ โปสสคริปต์ จึงจะสามารถนำมาเสนอภาพออกมาได้

.GEM (Graphic Environment Manager)

.GEM เป็นโอเอสในลักษณะของการใช้กราฟฟิกมาติดต่อกับผู้ใช้ด้วยวิธีเดียวกันกับวินโดว์ ซึ่งเรียกว่า GUI หรือ Graphical user Interfaces รูปแบบของกราฟฟิกทุกตัวของ .GEM จะเก็บไว้ด้วยสกุล .GEM

.HPGL (Hewlett-Packard Graphics Language)

เป็นรูปแบบที่มีอายุมากที่สุดที่ HP พัฒนาขึ้นมาสำหรับการใช้พล็อตภาพ 2 มิติในพล็อตเตอร์

.IGES (Industrial Graphic Exchange Specification)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

งานของ Computer Aided design คอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบส่วนมากจะอยู่ในรูปแบบนี้ และใช้โดยหลายบริษัทในการถ่ายโอนข้อมูลทางด้านกราฟฟิก ระหว่างเครื่อง มินิ (Mini) กับ เมนเฟรม (Mainframe) หรือระหว่างไมโครคอมพิวเตอร์ด้วยกัน

.PIC (Lotus Picture Files)

เป็นรูปแบบของการบรรยายรูปภาพที่สร้างโดยโลตัส (LOTUS) เพื่อการพิมพ์แม้ว่าไม่เหมาะสำหรับกราฟฟิกที่อยู่ในตัวแรกของแถวกราฟฟิกรูปแบบนี้ก็ยังยอมรับให้เข้าไปใช้งานได้ ใน DTP

.TIF (Tagged Input File Format)

เป็นรูปแบบของการเก็บข้อมูลที่ได้จากการนำภาพเข้า ซึ่งส่วนมากจะมาจากเครื่องสแกนเนอร์ (Scanner) ลักษณะของการเก็บเพิ่มพวงนี้จะเป็น บิตแมป ที่มีรหัสความเข้มของแต่ละพิกเซลรวมอยู่ด้วย

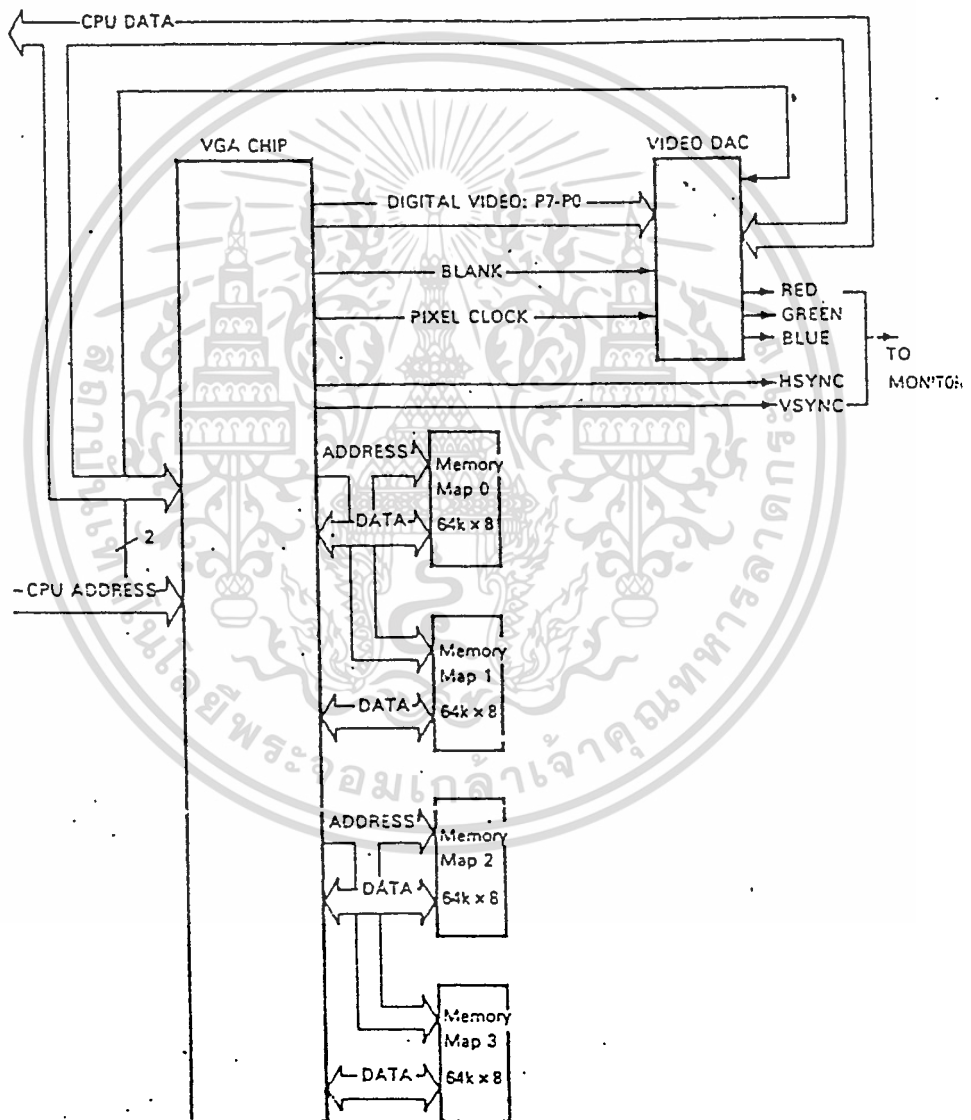
.WMF (Windows Metafile Format)

รูปแบบนี้ สร้างขึ้นมาเพื่อการถ่ายโอนแฟ้มระหว่างโปรแกรมที่ใช้ไมโครซอฟต์วินโดวส์เป็นโอเอส และโปรแกรมที่ไม่ได้ใช้วินโดวส์เป็นฐานข้อเสียของแฟ้ม WMF ก็คือแฟ้มจะมีขนาดใหญ่เกิน 64 กิโลไบต์ ไม่ได้

2.13 VGA ฮาร์ดแวร์

เทคโนโลยีการแสดงผลบนเครื่องคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคล นับว่ามีการพัฒนาขึ้นมามากทีเดียวจากเดิมซึ่งเป็นการแสดงผลบนจอโมโนโครม ที่ใช้การ์ดโมโนเอกสารถือเป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นานนักก็หันไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งยังมีให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โครมอะแดปเตอร์ หรือการ์ดเซอร์คิวลิส แล้วพัฒนาต่อออกมาเป็นการแสดงผลบนจอสี ที่เรียกว่า Color Graphic Adapter (CGA) และ Enhanced Adapter (EGA) ซึ่งล้วนแล้ว แต่เป็นระบบแสดงผลที่เป็นสัญญาณดิจิทัล



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
รูปที่ 2.12 ส่วนประกอบหลักของการ์ด VGA
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามเผยแพร่เปลี่ยนแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

นั่นก็คือสัญญาณที่ออกจากการ์ดแสดงผลที่จะไปควบคุมจอภาพนั้น เป็นสัญญาณดิจิทัล ในระบบดิจิทัลนี้การ์ด EGA จะมีความละเอียดสูงสุดคือมีจำนวนจุด (pixel) เท่ากับ 640 X 350 จุด และสามารถแสดงสีได้ 16 สีพร้อมกัน จากจำนวนสีทั้งหมด 64 สี ต่อมา IBM ได้พัฒนาระบบแสดงผลแบบใหม่ขึ้นมาอีกที่เรียกว่า Video Graphic Array (VGA) ซึ่งใช้สัญญาณอนาล็อกควบคุมจอแสดงผล ทำให้แสดงจำนวนสีได้มากขึ้นเพราะว่าคอมไบเนชัน (Combination) ของสัญญาณอนาล็อกมีมากกว่าสัญญาณดิจิทัล ระบบ VGA จึงสามารถแสดงภาพสีได้ถึง 256 สีพร้อมกันจากจำนวนสีที่เป็นไปได้ทั้งหมด 256 X 1024 สี และยังมีความละเอียดสูงขึ้นถึง 640 X 480 จุด ทำให้สามารถแสดงภาพเสมือนจริงได้ ซึ่งมีประโยชน์อย่างมากในการใช้คอมพิวเตอร์กับงานด้านต่าง ๆ เช่น งานออกแบบทางด้านอุตสาหกรรม (CAD/CAM) งานทางการแพทย์ งานทางด้านการประมวลผลของรูปภาพ (Image Processing) ซึ่งสามารถประยุกต์ใช้งานต่าง ๆ ได้อย่างมากมาย

โครงสร้างของการ์ด VGA

ระบบแสดงผลแบบ VGA หรือที่เราเรียกกันคือการ์ด VGA นั้น ประกอบด้วยส่วนสำคัญอยู่ 3 ประการด้วยกันคือ

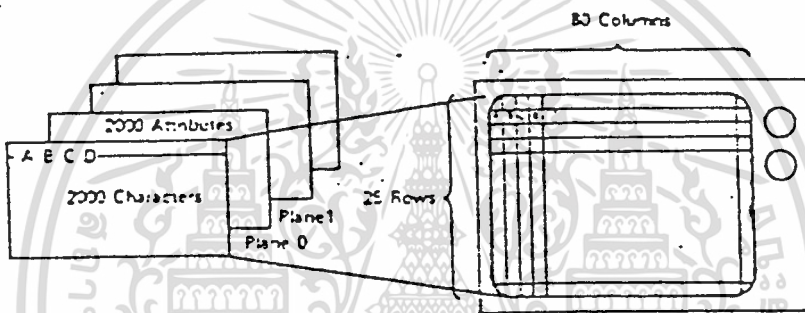
1. หน่วยความจำของส่วนแสดงผล (Video Memory)
2. ชิพ VGA
3. ตัวเปลี่ยนสัญญาณดิจิทัลให้เป็นสัญญาณอนาล็อก (Video DAC)

ตามรูปที่ 2.11 แสดงส่วนประกอบหลักของการ์ด VGA ซึ่งมีรายละเอียดดังต่อไปนี้

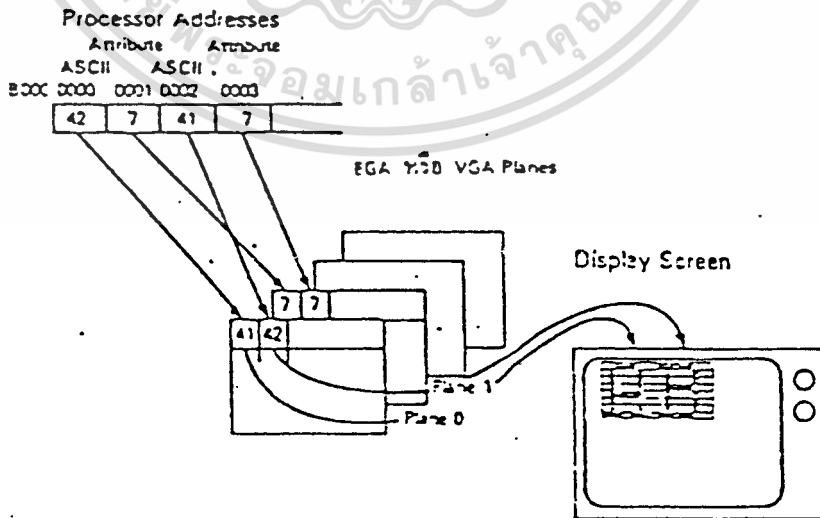
1. หน่วยความจำแสดงผล

หน่วยความจำ VGA ตามมาตรฐานของ IBM จะมีจำนวน 250 กิโลไบต์ เป็นไดนามิกแรมที่ถูกแบ่งออกเป็น 4 หน้า (Plane) ข้อมูลที่ถูกใช้แสดงผลจะถูกเก็บในหน่วยความจำนี้ ซึ่งรูปแบบของการเก็บจะแตกต่างกันไป ขึ้นอยู่กับโหมดของการแสดงผล เช่น การแสดงผลในเท็กซ์โหมด (Text Mode) เฟรม 0 ซึ่งเป็นหน่วยความจำ แอด

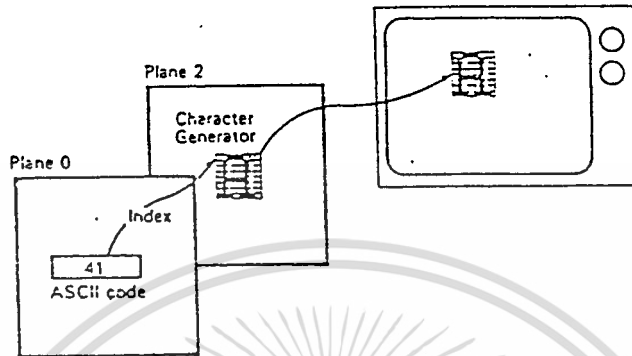
เครื่องจะเก็บข้อมูลที่เป็นรหัสแอสกีหน่วยความจำแอดเดรสที่ซึ่งอยู่ในเพลน 1 จะเก็บค่าแอดทริบิวต์ (Attribute) ส่วนหน่วยความจำเพลน 2 จะสำรองไว้ใช้สำหรับเก็บค่าคาเรคเตอร์เยนเนอเรเตอร์ (Character generator) หน่วยความจำเพลน 3 จะไม่ถูกใช้ Spare ส่วนในโมดกรฟก็แตกต่างกันไปในปัจจุบันการ์ด VGA ที่ถูกผลิตขึ้นมักจะมีประสิทธิภาพในการแสดงผลสูงกว่ามาตรฐานของ IBM ซึ่งจำเป็นจะต้องใช้หน่วยความจำมากขึ้นด้วย เพื่อเก็บข้อมูลภาพที่มากขึ้นนั่นเอง



รูปที่ 2.13 (ก) รูปแบบการจัดหน่วยความจำในเท็กซ์โหมด



รูปที่ 2.13 (ก) รูปแบบการจัดหน่วยความจำในเท็กซ์โหมด



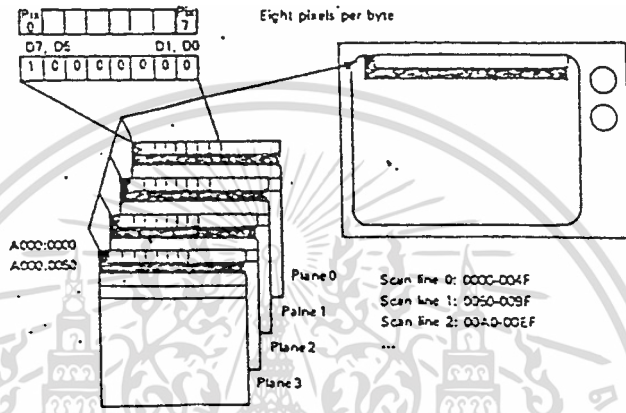
รูปที่ 2.14 ขั้นตอนการทำให้เกิดตัวอักษรบนจอภาพ

หน่วยความจำในเท็กซ์โหมด

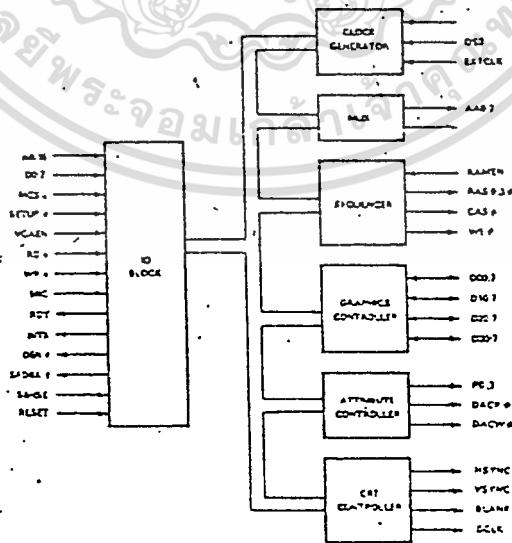
การแสดงผลในเท็กซ์โหมด (Text mode) มีความซับซ้อนน้อยกว่าการแสดงผลในโหมดกราฟฟิกมากเพราะเป็นการจัดการกับรหัสแอสกี มิใช่จัดการกับจุดใดจุดหนึ่งบนจอภาพ Space มาตรฐานของเท็กซ์โหมดแบ่งเป็น 25 บรรทัด และ 40 คอลัมน์หรือ 80 คอลัมน์ต่อบรรทัด ในกรณีที่เป็น 80 คอลัมน์ต่อบรรทัดใน 1 จอภาพสามารถแสดงตัวอักษรได้ทั้งสิ้น 2,000 ตัว แต่การแสดงของตัวอักษร 1 ตัวต้องใช้หน่วยความจำ 2 ไบต์ ดังนั้นใน 1 จอภาพจะต้องใช้หน่วยความจำทั้งสิ้น 4,000 ไบต์ แต่หน่วยความจำแสดงผลแบ่งออกเป็นเพจ ๆ ละ 4,096 ไบต์ ซึ่งจะเหลือที่ว่าง 96 ไบต์ที่ไม่ถูกใช้

รูปที่ 2.12 (ก) แสดงรูปแบบของหน่วยความจำแสดงผลในเท็กซ์โหมด และ (ข) แสดงความสัมพันธ์ระหว่างแอดเดรสของหน่วยความจำกับการจัดหน่วยความจำแบบเพลน ในการเปลี่ยนรหัสแอสกีไปเป็นจุดที่เรียงกันเป็นตัวอักษรบนจอภาพนั้น จะต้องใช้ตารางการแปลงที่เรียกว่า คาแรกเตอร์เียนเนอเรเตอร์ ในการแสดงผลในระบบเดิม เช่น การ์ดโมโนโครม ตารางการแปลงนี้จะเก็บอยู่ในหน่วยความจำที่เป็นชนิดรอม ROM ซึ่งอ่านได้อย่างเดียวจึงไม่สามารถแก้ไขรูปแบบของอักขระได้โดยง่าย แต่ใน

VGA & EGA ตารางการแปลงนี้จะถูกโหลดลงในแผ่นที่ 2 ของหน่วยความจำ (ซึ่งเป็นไดนามิกแรม) ทำให้สามารถแก้ไขรูปแบบตัวอักษรได้ง่าย ใน EGA จะมีตารางแปลงนี้ได้ถึง 4 ชุด ส่วนใน VGA มีได้ถึง 8 ชุด แต่ละชุดเก็บได้ถึง 256 ตัว



รูปที่ 2.15 รูปแบบการเก็บข้อมูลในหน่วยความจำสำหรับในโหมดกราฟฟิก



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 รูปที่ 2.16 บล็อกไดอะแกรมของชิพ VGA
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามเผยแพร่เปลี่ยนแปลงเนื้อหา และต้องยกย่องเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

มาตรฐานของตัวอักษรในตารางแปลงนี้ จะมีจำนวนจุด (Pixel) ต่างกันไปขึ้นอยู่กับโหมดของการแสดงผล เช่นในโหมด CGA (การ์ด VGA สามารถทำงานในโหมดที่มีความละเอียดต่ำกว่าได้) ตัวอักษรจะมีขนาด 8 X 8 (กว้าง X สูง) จุดใน EGA จะเป็น 8 X 14 จุด และ 8 X 16 จุด สำหรับ VGA ค่าในตารางแปลงนี้จะถูกโหลดลงใหม่ทุกครั้งโดยไบออสบนการ์ดเมื่อมีการเปลี่ยนโหมดของการทำงาน รูปที่ 2.13 แสดงขั้นตอนของการทำให้เกิดตัวอักษรบนจอภาพ

หน่วยความจำในกราฟฟิกโหมด

ในโหมดของกราฟฟิก จุด ๆ หนึ่งบนจอภาพจะแทนด้วยข้อมูลที่มีจำนวนบิตต่าง ๆ กันเช่นในโหมด CGA 2 สี (Mode 6) จะใช้ข้อมูล 1 บิต ในการแสดงจุด 1 จุด (8 จุดต่อไบต์) ในที่นี้จะขอกกล่าวถึงโหมด Enhanced Color Graphics (Mode 10H) เท่านั้น ในโหมด 10H นี้เป็นที่นิยมสำหรับการใช้กับงานต่าง ๆ เพราะว่ามี ความละเอียดสูงถึง 640 X 350 จุด และแสดงสีได้ 16 สี พร้อมกันในการแทนจุด ๆ หนึ่งบนจอภาพ จะใช้ข้อมูล 4 บิต โดยที่แต่ละบิตมาจากแต่ละเพลนของหน่วยความจำ รูปที่ 2.14 แสดงการจัดของหน่วยความจำการแปลงจากตำแหน่งของจุดบนจอภาพไปเป็นตำแหน่งของบิตในหน่วยความจำ โดยที่ X คือ โคออร์ดิเนต ตามแนวนอน ช่วงจาก 0 - 639 และ Y เป็นโคออร์ดิเนตตามแนวตั้งช่วงจาก 0 - 349 จะแปลงได้โดยใช้สูตร

$$\text{ตำแหน่งไบต์ที่} = y*80 + X/8$$

$$\text{ตำแหน่งบิตที่ (0-7)} = y - (x \text{ mod } 8)$$

โดยที่ mod คือการหารที่เอาเฉพาะเศษ

ชิพ VGA

ระบบแสดงผลแบบ VGA มาตรฐานของ IBM นั้นใช้ชิพ 82706 Video Graphic Array ซึ่งคอมแพคติเบิ้ลระดับไบออสกับระบบเดิมคือ EGA CGA และ MDA บล็อกไดอะแกรมของชิพ VGA แสดงดังรูปที่ 2.15 82706 VGA controller เป็นตัว อินเตอร์เฟสระหว่าง CPU ซึ่งในที่นี้อาจจะเป็น 8088 , 80286 หรือ 80386 กับ หน่วยความจำของการแสดงผล และเป็นตัวส่งข้อมูลของภาพไปยัง Video DAC

(Digital to Analog Converter) ทำการแปลงข้อมูลขนาด 8 บิต ซึ่งเป็นสัญญาณดิจิทัล ไปเป็นสัญญาณอนาล็อก เพื่อส่งให้จอแสดงผลต่อไป ภายในชิพ 82706 จะมีตัวควบคุมการทำงานหลักอยู่ 4 ตัว

CRT Controller

ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณที่ใช้ควบคุมการทำงานของจอภาพเช่น สัญญาณซิงค์ตามแนวนอน สัญญาณซิงค์ตามแนวตั้ง สัญญาณเบลิ่งค์กิ้ง และแอดเดรสสำหรับการรีเฟรชหน่วยความจำควบคุม CRT Controller มีรีจิสเตอร์ 25 ตัว ซึ่งมีบางตัวที่คอมพิวเตอร์ 6845 CRT Controller ที่มีอยู่บนการ์ดแสดงผลแบบโมโนโครม-รีจิสเตอร์ต่าง ๆ ของ CRT Controller แสดงตามตารางที่ 2.1

Graphic Controller

เป็นตัวกลางเชื่อมต่อทางเดินข้อมูลระหว่างหน่วยความจำของการแสดงผลกับตัวโปรเซสเซอร์หลัก และเป็นตัวเชื่อมระหว่างตัว Processor หลักกับแอดทริบิวต์คอนโทรลเลอร์ในสภาวะปกติข้อมูลจาก Processor จะสามารถถูกส่งไปยังหน่วยความจำโดยทะเลกราฟฟิคคอนโทรลเลอร์ได้โดยตรง แต่ในกรณีอื่นกราฟฟิคคอนโทรลเลอร์มีฟังก์ชันช่วยในการวาดรูปกราฟฟิค โดยนำข้อมูลที่ผ่านตัวมันมากระทำฟังก์ชันทางลอจิกก่อนที่จะเขียนลงไปยังหน่วยความจำภายในกราฟฟิคคอนโทรลเลอร์มีรีจิสเตอร์อยู่ 9 รีจิสเตอร์ดังแสดงในตารางที่ 2.2 ซึ่งสามารถสรุปการทำงานได้ดังรูปที่ 2.18 จากรูปจะเห็นว่าข้อมูลที่เรียกว่า Latched Data อยู่ 4 ไบต์ (แต่ละไบต์มาจากแต่ละเฟรม) ข้อมูลเหล่านี้จะถูกเก็บอยู่ในที่ที่หนึ่ง ซึ่งจะเกิดขึ้นทุกครั้งที่มีการอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำแสดงผล ข้อมูลจากโปรเซสเซอร์ (Processor Data) จะผ่านการ ROTATE ซึ่งอาจจะ เป็นการ โรเทท ตั้งแต่ 0 บิต (ไม่มีการโรเทท) ถึง 7 บิต ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับค่ารีจิสเตอร์ Data Rotate (บิตที่ 0-2) จากนั้นจะถูกนำมากระทำฟังก์ชันทางลอจิก เช่น OR AND หรือ XOR กับ Latched Data การทำฟังก์ชันใดนั้นขึ้นอยู่กับค่าในรีจิสเตอร์ Data rotate (บิตที่ 3-4) ฟังก์ชันทางลอจิกแสดงดังตารางที่ 2.3

Register Name	R/W	Index	Read Port	Write Port
CRT Controller Address	R/W		0374	0374
Horizontal Total	R/W	00	0375	0375
Horizontal Display Enable	R/W	01	0375	0375
Start Horizontal Blanking	R/W	02	0375	0375
End Horizontal Blanking	R/W	03	0375	0375
Start Horizontal Retrace Pulse	R/W	04	0375	0375
End Horizontal Retrace	R/W	05	0375	0375
Vertical Total	R/W	06	0375	0375
Overflow	R/W	07	0375	0375
Preset Row Scan	R/W	08	0375	0375
Maximum Scan Line	R/W	09	0375	0375
Cursor Start	R/W	0A	0375	0375
Cursor End	R/W	0B	0375	0375
Start Address High	R/W	0C	0375	0375
Start Address Low	R/W	0D	0375	0375
Cursor Location High	R/W	0E	0375	0375
Cursor Location Low	R/W	0F	0375	0375
Vertical Retrace Start	R/W	10	0375	0375
Vertical Retrace End	R/W	11	0375	0375
Vertical Display Enable End	R/W	12	0375	0375
Offset	R/W	13	0375	0375
Underline Location	R/W	14	0375	0375
Start Vertical Blank	R/W	15	0375	0375
End Vertical Blank	R/W	16	0375	0375
CRTC Mode Control	R/W	17	0375	0375
Line Compare	R/W	18	0375	0375

NOTES:

7 - 2 in Monochrome Emulation Modes

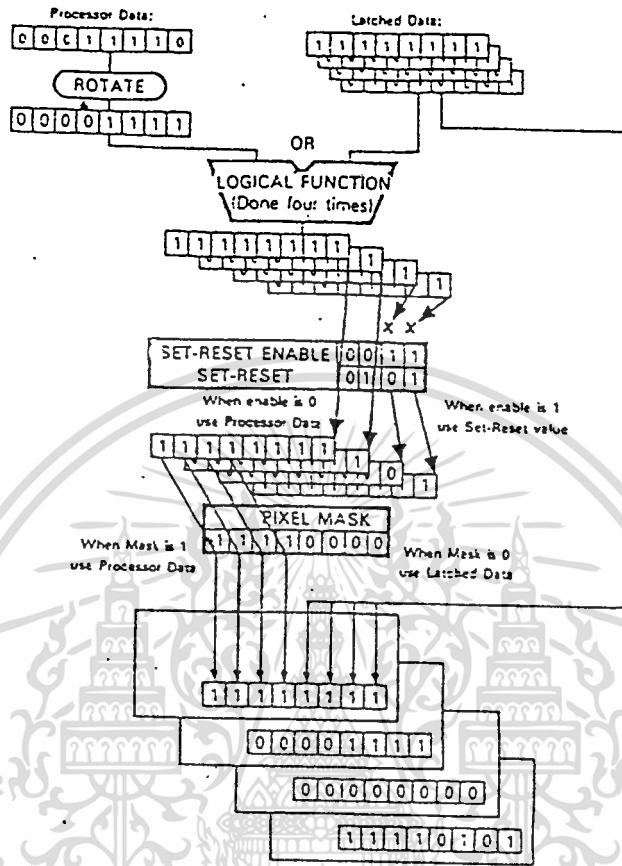
7 - 0 in Color Emulation Modes

All addresses are given in Hex

ตารางที่ 2.1 ตารางแสดงรีจิสเตอร์ต่าง ๆ ใน CRT CONTROLLER

Register Name	R/W	Index	Read Port	Write Port
Graphics Address	R/W		03CE	03CE
Set/Reset	R/W	00	03CE	03CE
Enable Set/Reset	R/W	01	03CE	03CE
Color Compare	R/W	02	03CE	03CE
Data Rotate	R/W	03	03CE	03CE
Read Map Select	R/W	04	03CE	03CE
Graphics Mode	R/W	05	03CE	03CE
Miscellaneous	R/W	06	03CE	03CE
Color Don't Care	R/W	07	03CE	03CE
Bit Mask	R/W	08	03CE	03CE

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งตารางที่ 2.2 รีจิสเตอร์ในกราฟฟิกคอนโทรลเลอร์ ทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



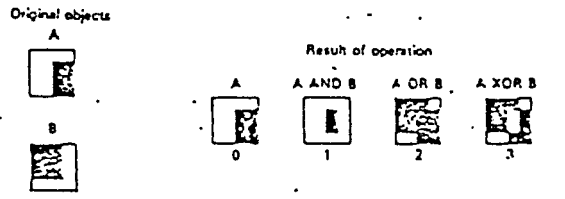
ตารางที่ 2.17 บล็อกโคแอดแกรมของกราฟิกคอนโทรลเลอร์

$D_4 D_3$	ฟังก์ชัน
0 0	ข้อมูลจากโปรเซสเซอร์ไม่เปลี่ยนแปลง
0 1	ข้อมูลจากโปรเซสเซอร์ AND กับ Latched Data
1 0	ข้อมูลจากโปรเซสเซอร์ OR กับ Latched Data
1 1	ข้อมูลจากโปรเซสเซอร์ XOR กับ Latched Data

จากนั้นข้อมูลจะผ่านรีจิสเตอร์ 2 ตัวมีเซ็ท/รีเซ็ท (SET/RESET) และได้แต่ละรีจิสเตอร์จะใช้เพียง 4 บิต แต่ละบิตแทนแต่ละเฟลน จากรูปบิตที่ 2 และที่ 3 ของรีจิสเตอร์ สามารถเซ็ท/รีเซ็ทได้เป็น 0 ดังนั้นข้อมูลเฟลนที่ 2 และ 3 จะผ่านไปได้โดยตรงส่วนบิตที่ 0 และ 1 มีค่าเป็น 1 ต้องพิจารณาในรีจิสเตอร์ เซ็ท/รีเซ็ท เช่นบิตที่ 0 มีค่าเป็น 1 ดังนั้นในเฟลนที่ 0 จึงมีค่าเป็น 1 ทั้ง 8 บิต ส่วนที่บิต 1 มีค่าเป็น 0 เฟลนที่ 1 จึงมีค่าเป็น 0 ทั้ง 8 บิตจากนั้นข้อมูลจะผ่านรีจิสเตอร์ บิทมาทค (Bit Mask) ถ้าค่าในรีจิสเตอร์เป็น 1 ก็จะไม่มีการเปลี่ยนแปลงค่าของข้อมูลแต่ถ้าค่าในรีจิสเตอร์ เป็น 0 ข้อมูลในบิตนั้น ๆ จะถูกนำมาจาก แลชคาต้า (Latched Data) แทนที่จะเป็นข้อมูลเดิมรีจิสเตอร์ บิท มาทค เป็นรีจิสเตอร์สุดท้ายของกราฟฟิกคอนโทรลเลอร์ที่ทำให้ข้อมูลมีการเปลี่ยนแปลงหลังจากนี้แล้วข้อมูลนี้ยังมิได้ถูกเขียนลงไปยังหน่วยความจำโดยตรงจะต้องผ่านตัวควบคุมอีกตัวหนึ่งเรียกว่า Sequencer ตัวอย่างของการกระทำฟังก์ชันทางลอจิก ของกราฟฟิกคอนโทรลเลอร์แสดงดังรูปที่ 2.17 จากรูปจะเห็นว่าเดิมเรามีรูปร่างของ A และ B อยู่เราสามารถทำให้เกิดรูปร่างอื่น ๆ ขึ้นได้ ซึ่งมีประโยชน์ในการทำให้เกิดภาพต่าง ๆ ในโหมดกราฟิก

Sequencer

ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณนาฬิกา ที่ควบคุมการรีเฟรชหน่วยความจำควบคุมช่วงเวลาในการเขียนและอ่านกับหน่วยความจำและยังมีวงจรลอจิกควบคุมการยอมหรือไม่ยอมให้โปรเซสเซอร์กระทำกับหน่วยความจำเฟลนใดเฟลนหนึ่ง ซึ่งแสดงดังรูปที่ 2.18 และตารางที่ 2.4 แสดงรีจิสเตอร์ค่า ๆ ของ Sequencer จากรูปจะเห็นว่าถ้าค่าในรีจิสเตอร์ Map mask (Plane enable) เป็น 0 (Do แทนเฟลน 0) เฟลนนั้นจะไม่สามารถถูกเปลี่ยนข้อมูลได้



รูปที่ 2.18 การกระทำฟังก์ชันทางลอจิกระหว่างข้อมูลสองข้อมูล



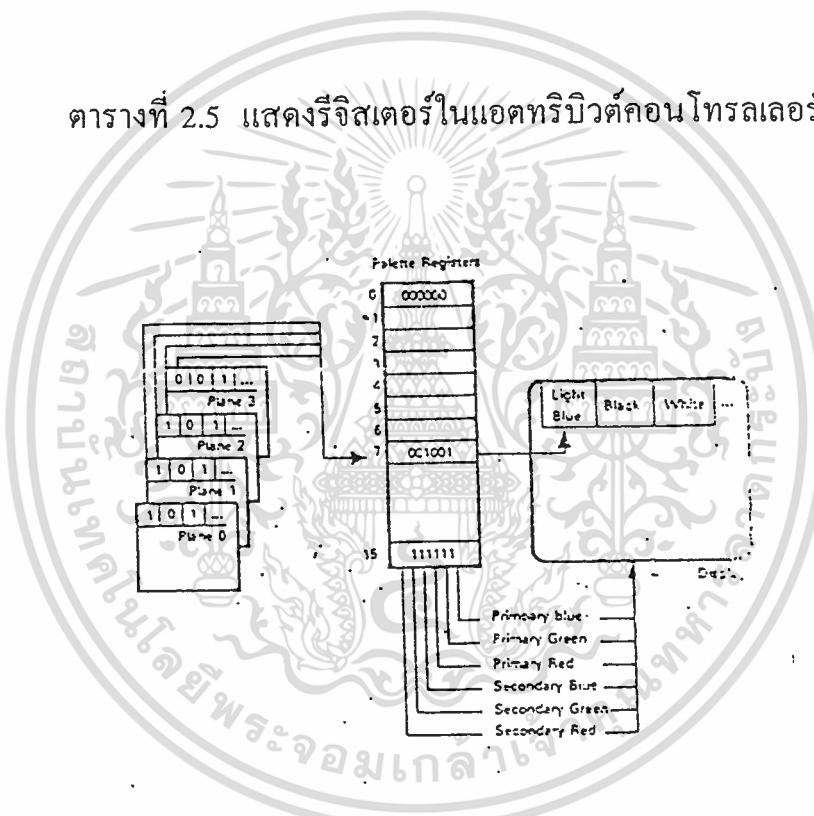
รูปที่ 2.19 ตารางการทำงานของรีจิสเตอร์ Map mask (plane enable)

Register Name	R/W	Index	Read Port	Write Port
Sequencer Address	R/W		03C4	03C4
Reset	R/W	00	03C5	03C5
Clocking Mode	R/W	01	03C5	03C5
Map Mask	R/W	02	03C5	03C5
Character Map Select	R/W	03	03C5	03C5
Memory Mode	R/W	04	03C5	03C5

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งยัง **ตารางที่ 2.4 แสดงรีจิสเตอร์ใน SEQUENCER** การทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Register Name	R/W	Index	Read Port	Write Port
Address	R/W		03C0	03C0
Palette Registers	R/W	00-0F	03C1	03C0
Attribute Mode Control	R/W	10	03C1	03C0
Overscan Color	R/W	11	03C1	03C0
Color Plane Enable	R/W	12	03C1	03C0
Horizontal PEL Panning	R/W	13	03C1	03C0
Color Select	R/W	14	03C1	03C0

ตารางที่ 2.5 แสดงรีจิสเตอร์ในแอดทริบิวต์คอนโทรลเลอร์



รูปที่ 2.20 แสดงการแปลงข้อมูลจากหน่วยความจำไปเป็นรูป (จุด) ในโหมดกราฟฟิก

Attribute Controller

ทำหน้าที่ควบคุมแอดทริบิวต์ของการแสดงผล เช่น แอดทริบิวต์ที่เป็นสีต่าง ๆ แอดทริบิวต์ที่แสดงการกระพริบ (Blinking) หรือการขีดเส้นใต้ (Underline) แอดทริบิวต์ คอนโทรลเลอร์ ประกอบด้วยรีจิสเตอร์ 20 รีจิสเตอร์ ดังแสดงในตารางที่ 2.5 ในการกระทำ (เขียนหรืออ่าน) กับรีจิสเตอร์ของ VGA นั้นจะใช้คำสั่งที่กระทำกับ

พอร์ตคือ คำสั่ง In หรือ Out แต่ละกลุ่มของรีจิสเตอร์จะมีแอดเดรสพอร์ตประจำแต่ละไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กลุ่มเช่นกราฟฟิกคอนโทรลเลอร์จะมีแอดเดรสพอร์ตที่ 3CF เป็นดาต้ารีจิสเตอร์ ตัวอย่าง ถ้าต้องการ Out ค่า 3EH (ฐาน 16) ไปที่รีจิสเตอร์ Data Rotate ก็ทำได้โดย Out ค่า 03 ไปที่พอร์ต 3CE (03 เป็นอินเด็กซ์ของ Data Rotate) จากนั้นถึง Out ค่า 3EH ไปที่พอร์ต 3CF สำหรับรีจิสเตอร์อื่นก็ทำนองเดียวกันแต่สำหรับแอดทริบิวต์คอนโทรลเลอร์ ซึ่งมีพอร์ตสำหรับการเขียนอยู่แอดเดรสเดียวกัน ไซเกิลของการเขียนจะทำให้มีการเปลี่ยนไปมาระหว่าง อินเด็กซ์รีจิสเตอร์ กับดาต้ารีจิสเตอร์ ซึ่งจะสามารถเริ่มต้นได้ด้วยคำสั่ง In ที่พอร์ต 3DA หลังจากนั้นคำสั่งแรกที่ Out ไปยังพอร์ต 3Co ไปยังอินเด็กซ์รีจิสเตอร์และคำสั่ง Out คำสั่งต่อไปจะถูกส่งไปที่ดาต้ารีจิสเตอร์

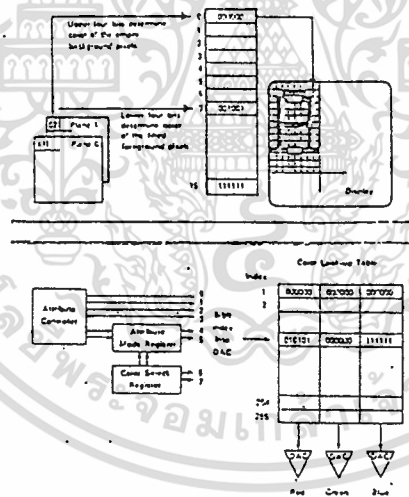
ส่วนสำคัญของแอดทริบิวต์คอนโทรลเลอร์อยู่ที่ตารางค้นหาสี (Color Look - Uptable) ซึ่งจะทำการแปลงข้อมูลขนาด 4 บิตที่เก็บในหน่วยความจำของการแสดงผลไปเป็นข้อมูลของสีขนาด 6 บิต ซึ่งจะรวมกับข้อมูลจากรีจิสเตอร์ Color Select อีก 2 บิต ที่จะส่งให้กับ Video DAC ต่อไป แต่สำหรับ EGA ข้อมูลสี 6 บิต จะถูกส่งไปยังจอแสดงผลโดยตรงซึ่งมีข้อแตกต่างระหว่างโหมดตัวอักษร (TEXT MODE) กับโหมดกราฟฟิก รูปที่ 2.19 แสดงตารางการค้นหาสีของแอดทริบิวต์คอนโทรลเลอร์ในรูป (ก) นั้นเป็นการแสดงในโหมดกราฟฟิก ค่าของสีจุด ๆ หนึ่ง (Pixel) มีค่าเป็น 0111 (เท่ากับ 7) ค่าของสีนี้จะถูกใช้เป็นแอดเดรสซีไปรีจิสเตอร์ที่ 7 ของตารางค้นหาสีซึ่งภายในมีค่าเป็น 001001 บิตที่ 0 และบิตที่ 3 แทนสีฟ้าที่มีความเข้มแตกต่างกัน ดังนั้นจุดของภาพ (Pixel) จุดแรกจึงมีสีฟ้า ส่วนจุดต่อไปมีค่าเป็น 0000 ซึ่งซีไปที่รีจิสเตอร์ 0 และค่าภายในเป็น 0 ดังนั้นจุด (Pixel) จึงเป็นสีดำ ในรูปที่ 2.19 (ข) เป็นการแสดงในโหมดตัวอักษร จะเห็นว่าเพลน 0 เก็บค่า 41 ซึ่งเป็นรหัสแอสกีของตัวอักษร A เพลน 1 เก็บค่า 07 ซึ่งเป็นแอดทริบิวต์ของตัวอักษร A 4 บิตบน ของแอดทริบิวต์เป็นการกำหนดสีของแบคกราวนด์ และ 4 บิตล่าง เป็นตัวกำหนดสีของโฟว์กรานด์

VGA VIDEO DAC

ส่วนประกอบหลักตัวสุดท้ายของระบบแสดงผล VGA นี้ก็คือ VIDEO DAC (Digital to Analog Converter) ตัวแปลงข้อมูลดิจิทัลเป็นสัญญาณอะนาล็อกเพื่อไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จับจอแสดงผล IBM ใช้ VIDEO DAC ของบริษัท INMOS เบอร์ MSG-171 ภายในประกอบด้วยตัวแปลงสัญญาณ 3 ชุดสำหรับ 3 สี คือ แดง เขียว น้ำเงิน และตารางค้นหาสี (Color Look-up Table) ที่รับข้อมูลขนาด 8 บิต จากแอดทริบิวต์คอนโทรลเลอร์มาเป็นตัวชี้รีจิสเตอร์ขนาด 18 บิต 1 ใน 256 รีจิสเตอร์ เพื่อเลือกข้อมูลที่จะนำไปแปลงเป็นสัญญาณอนาล็อก ดังแสดงในรูปที่ 4.20

จากรีจิสเตอร์จำนวน 256 รีจิสเตอร์ทำให้สามารถแสดงสีได้พร้อมกัน 256 สี แต่ภายใน 1 รีจิสเตอร์ ซึ่งมีขนาด 18 บิต จะมีสีต่างกันได้ทั้งสิ้น $2^{18} = 256K$ สี และนี่คือเหตุผลที่ว่าระบบ VGA สามารถแสดงสีได้ 256 สีพร้อมกัน จากจำนวนสีทั้งสิ้น 256K สี



รูปที่ 2.21 แสดงตารางการแปลงข้อมูลของ DAC

2.14 การเชื่อมต่อเข้ากับระบบ MICROCOMPUTER

ในปัจจุบันเครื่องคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคล มีใช้กันแพร่หลายมาก ไม่ว่าจะเป็นการใช้งานทางธุรกิจ , วิศวกรรม , วิทยาศาสตร์หรือใช้ส่วนตัวก็ตามได้แก่เครื่อง IBM/PC เป็นเครื่องคอมพิวเตอร์ขนาด 16 BIT ซึ่งออกแบบไว้ให้สามารถขยายความไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สามารถของระบบเพื่อเพิ่มประสิทธิภาพการทำงานหรือเพิ่มฟังก์ชันการทำงานของระบบได้ง่ายโดยอาศัยสล็อตและพอร์ตต่าง ๆ ที่มีอยู่พร้อมแล้วในเครื่อง IBM/PC โครงการงานนี้จึงต้องออกแบบให้สามารถเชื่อมต่อเข้ากับเครื่อง IBM/PC เพื่อให้ใช้เครื่องไมโคร-คอมพิวเตอร์เข้ามาช่วยควบคุมการบันทึกสัญญาณภาพ ทำกระบวนการต่าง ๆ กับข้อมูลภาพช่วยเก็บข้อมูลภาพลงใน แผ่นดิสก์และเรียกข้อมูลภาพจาก แผ่นดิสก์กลับมาใช้ได้

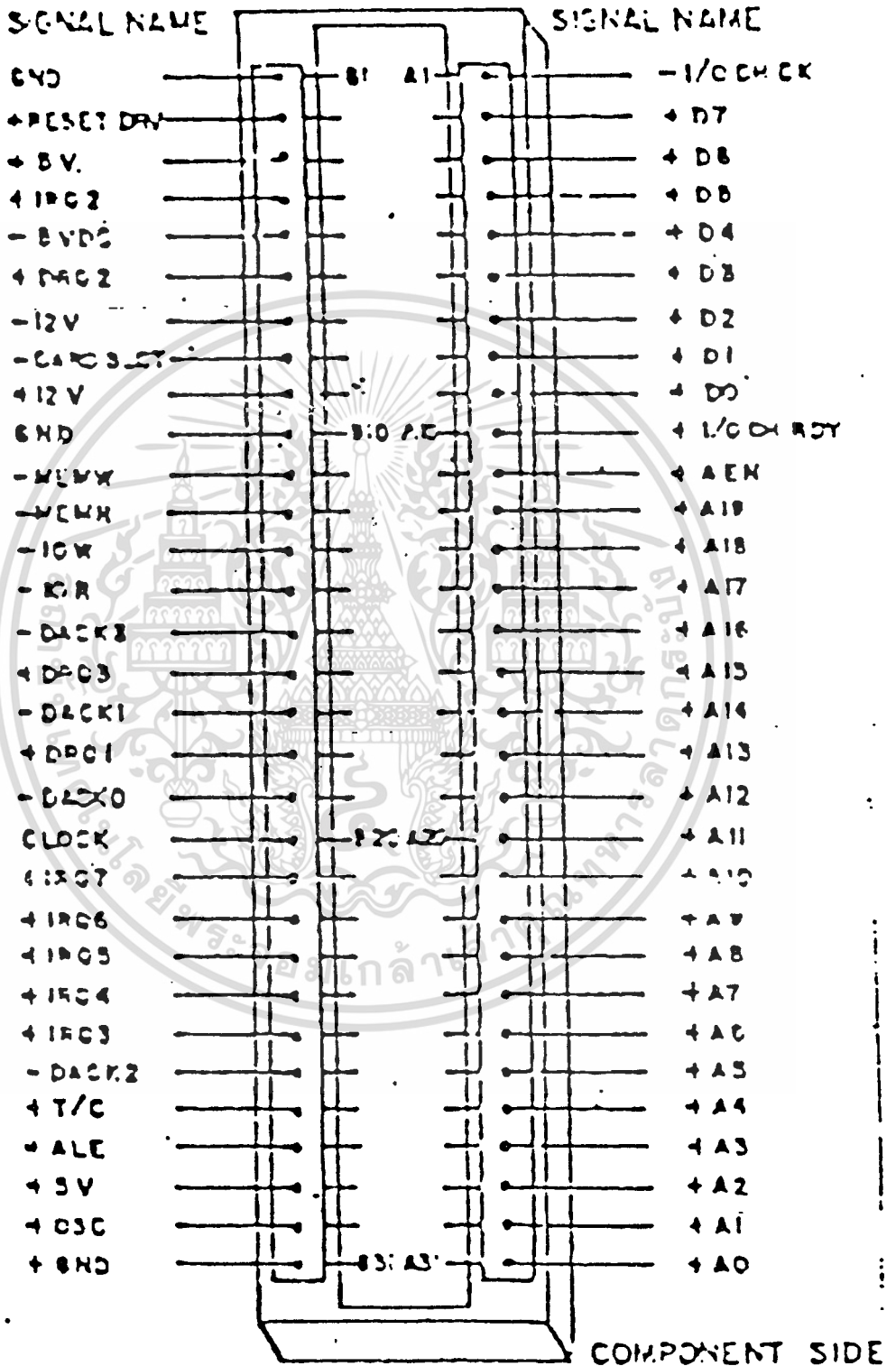
2.15 ตำแหน่งขาบนสล็อตของ IBM/PC

ภายใน IBM/PC ได้มีการออกแบบให้สามารถเพิ่มเติมวงจรรินเทอร์เฟซเข้าไปในภายหลังได้ โดยผ่านทางสล็อตที่อยู่บนเมนบอร์ด (MAIN BOARD) สำหรับสล็อตบนเมนบอร์ดมีจำนวน 5 สล็อต (IBM PC/XT มี 8 สล็อต) แต่ละสล็อตมีจำนวนขาทั้งสิ้น 64 ขา แบ่งออกเป็น 2 ข้าง ข้างละ 31 ขา ตำแหน่งขาของสล็อตที่อยู่ทางด้านซ้ายของสล็อตจะเรียกโดยใช้อักษร B นำหน้าเลขตำแหน่งของขา เช่นขา B10 ก็คือขาทางด้านซ้ายของสล็อตขาที่ 10 (นับจากทางด้านซ้ายของเครื่อง) ส่วนขาที่อยู่ทางด้านขวาของสล็อต จะเรียกโดยใช้อักษร A นำหน้าเลขตำแหน่งของขาเช่นขา A24 ก็คือขาทางด้านขวาของสล็อตขาที่ 24 (นับจากทางด้านซ้ายของเครื่อง)

แต่ละขาของสล็อตเหล่านี้เชื่อมต่อกับเส้นสัญญาณต่าง ๆ บนเมนบอร์ด ทำให้การสร้างวงจรรินเทอร์เฟซกับ IBM/PC สามารถกระทำได้โดยสะดวกเส้นสัญญาณที่เชื่อมต่อกับขาสล็อตเหล่านี้ประกอบไปด้วยเส้นสัญญาณของแอดเดรส (ADDRESS BUS) , บัสข้อมูล (DATA BUS) , บัสควบคุมสำหรับการเขียน/อ่านข้อมูลจากหน่วยความจำหรือพอร์ต I/O , เส้นสัญญาณสำหรับการขออินเทอร์รัพท์ของวงจรรินเทอร์เฟซ , เส้นสัญญาณสำหรับการขอ DMA , สัญญาณฐานเวลา (TIMING SIGNAL) ต่าง ๆ ที่ใช้ในระบบเส้นสัญญาณแสดงการรีเฟรชหน่วยความจำและสัญญาณสำหรับตรวจสอบความผิดพลาด (I/O CHCK) นอกจากนี้เส้นสัญญาณเหล่านี้แล้ว สล็อตบนเมนบอร์ดยังเชื่อมต่อกับแหล่งจ่ายไฟต่าง ๆ คือ +5 Vdc , +12 Vdc

และ -12 Vdc ตำแหน่งขาต่าง ๆ บนสล็อตของ IBM/PC แสดงไว้ในรูปที่ 2.22

REAR PANEL



I/O CHANNEL DIAGRAM

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งรูปที่ 2.22 แสดงตำแหน่งขานบนสล็อตของ IBM/PC ครั้งที่มีการนำไปใช้

2.16 รายละเอียดเกี่ยวกับสัญญาณบนสล็อตของ IBM/PC

สัญญาณต่าง ๆ บนสล็อตของ IBM/PC มีหลายสัญญาณ แต่ในที่นี้จะกล่าวถึงเฉพาะสัญญาณต่าง ๆ ที่เกี่ยวข้องกับโครงงานนี้ ซึ่งเป็นสัญญาณที่จำเป็นต้องใช้เกี่ยวกับการ เขียน/อ่าน ข้อมูลกับหน่วยความจำและพอร์ต I/O เท่านั้น

A0-A19 (ADDRESS BUS : ขา A31 - A12)

ขาสัญญาณนี้เป็นแบบ BI-DIRECTIONAL ซึ่งต่ออยู่กับบัสข้อมูลของระบบเพื่อทำหน้าที่ในการส่งผ่านข้อมูลระหว่าง PORT I/O กับ IBM/PC โดยบิต D0 จะมีนัยสำคัญต่ำสุด (LSB) และบิต D7 จะมีนัยสำคัญสูงสุด (MSB) สำหรับค่าแอดเดรส A0 - A19 ในระหว่างขบวนการอ่าน/เขียนข้อมูล กับหน่วยความจำหรืออุปกรณ์ I/O ถูกกำหนดโดย CPU แต่ระหว่างขบวนการ DMA จะถูกกำหนดโดย DMA-CONTROLLER (ระหว่างนี้ CPU ถูกตัดออกจากระบบ) เห็นได้ว่าแอดเดรส 20 เส้นสามารถจะอ้างแอดเดรสของหน่วยความจำได้ถึง 1 Mbyte แต่มีแอดเดรสของหน่วยความจำบนเมนบอร์ดที่ถูกใช้แล้วซึ่งถูกจัดอยู่ในช่วงแอดเดรสบนสุดใน 1 Mbyte คือ 0FC00H - 0FFFFFFH สำหรับการอ้างแอดเดรสพอร์ต I/O จะใช้เส้นแอดเดรสเพียง 16 เส้น คือ A0 - A15 ซึ่งจะทำให้อ้างแอดเดรสของพอร์ตเพียง 16 เส้น คือ A0 - A15 ซึ่งจะทำให้อ้างแอดเดรสของพอร์ตเพียง 10 เส้น คือ A0 - A9 และค่าแอดเดรสที่ใช้งานจะต้องอยู่ในช่วง 0200H - 03FFH

D0 - D7 (DATA BUS : ขา A9-A2)

ขาสัญญาณนี้เป็นแบบ BI-DIRECTIONAL ซึ่งต่ออยู่กับบัสข้อมูลของระบบเพื่อทำหน้าที่ในการส่งผ่านข้อมูลระหว่าง PORT I/O กับ IBM/PC โดยบิต D0 จะมีนัยสำคัญต่ำสุด (LSB) และบิต D7 จะมีนัยสำคัญสูงสุด (MSB)

คำสั่งญาณนี้เป็นเอาท์พุท แอคทีฟที่ลอจิก 0 ซึ่งถูกสร้างขึ้นโดย 8088 BUS CONTROLLER เพื่อแสดงว่า บัสไซเคิลที่เกิดขึ้นเป็นบัสไซเคิลของการเขียนข้อมูลลงบน PORT I/O เพื่อให้ PORT I/O ที่มีแอดเดรสตรงกับแอดเดรสบนบัสแอดเดรสนั้น รับข้อมูลไปเก็บไว้และขา IOW นี้จะแอคทีฟในอีกกรณีหนึ่งคือ กรณีของ DMA CONTROLLER จะทำการส่งสัญญาณ IOW เอง โดยที่ค่า ADDRESS ที่อยู่บนบัสแอดเดรสจะเป็นค่าแอดเดรสของหน่วยความจำที่ PORT I/O ที่ DMA ต้องการจะอ่านข้อมูล

MEMW (MEMORY WRITE : ขา B11)

ขานี้เป็นเอาท์พุท แอคทีฟที่ลอจิก 0 ซึ่ง 8288 BUS CONTROLLER สร้างขึ้นในระหว่างบัสไซเคิลในการเขียนข้อมูลลงในหน่วยความจำของ CPU สัญญาณ MEMW นี้จะถูกส่งออกมาเพื่อให้หน่วยความจำที่แอดเดรสตรงกับค่าแอดเดรสบนบัสแอดเดรสนั้น รับข้อมูลที่อยู่บนบัสข้อมูลไปเก็บไว้ โดยทั่วไปหน่วยความจำจะรับข้อมูลในช่วงขอบขาขึ้นของสัญญาณ MEMW สำหรับในระหว่างขบวนการ DMA นั้น MEMW ก็แอคทีฟเช่นกัน

MEMR (MEMORY READ : ขา B12)

ขานี้เป็นเอาท์พุทจะแอคทีฟที่ลอจิก 0 ในระหว่างบัสไซเคิลของการอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำของ CPU เพื่อให้หน่วยความจำที่มีแอดเดรสตรงกับค่าแอดเดรสบนบัสแอดเดรสนั้น ส่งข้อมูลออกมาบนบัสข้อมูล สำหรับในระหว่างขบวนการ DMA MEMR ก็แอคทีฟเช่นกัน

AEN (ADDRESS ENABLE : ขา A11)

สัญญาณนี้เป็นเอาท์พุทที่ใช้ในการแสดงว่าบัสไซเคิลที่เกิดขึ้นในช่วงเวลาที่สัญญาณ AEN แอคทีฟที่ลจิก 1 นั้น เป็นบัสไซเคิลของขบวนการ DMA

GAD (ขา B1, B10 และ B31)

ขาทั้งสามนี้จะต่อเข้ากับกราวด์ (GROUND) ของระบบ



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

การทำงานของวงจร

3.1 บล็อก ไดอะแกรม (BLOCK DIAGRAM) หน้าที่ของแต่ละวงจร

1. แยกสัญญาณซิงค์ (SYNC SEPARATE) มีหน้าที่

1. แยกสัญญาณ ทางแนวตั้ง (VERTICAL SYNC)
2. แยกสัญญาณ ทางแนวนอน (HORIZONTAL SYNC) จากกล้อง
3. ปรับระดับและจ่ายสัญญาณภาพรวม (COMPOSITE VIDEO SIGNAL)

หลังจากบันทึกภาพแล้ว เพื่อไปควบคุมภาค COUNTER ADDRESS

2. ADDRESS COUNTER มีหน้าที่

อ้าง ADDRESS ในภาค MEMORY โดยถูกควบคุมจาก

1. ภาค SYNC SELECT ขณะไม่บันทึกและหลังจากบันทึก
2. ภาค CONTROL ขณะอ่านข้อมูลเข้าสู่ COMPUTER

3. A/D CONVERTER มีหน้าที่

แปลงสัญญาณ ภาพรวมซึ่งเป็นสัญญาณต่อเนื่อง ไปเป็นรหัส ไบนารี ทางดิจิทัล จะทำงานเมื่อยังไม่บันทึก และขณะบันทึกเท่านั้นหลังจากนั้นจะไม่ทำงาน หลังจากบันทึกภาพแล้ว, ขณะแสดงภาพนิ่ง, ขณะดึงภาพเข้าสู่คอมพิวเตอร์

4. หน่วยความจำ MEMORY (RAM) มีหน้าที่

จะเก็บบันทึกข้อมูลของภาพขณะยังไม่บันทึกและขณะบันทึก ต่อเนื่องกันไปจนกระทั่งหลังบันทึกแล้วจะส่งข้อมูลของภาพที่บันทึกแล้วออกมาให้กับภาคหรือส่งเข้ากับ DATA BUFFER เพื่อส่งข้อมูลเข้าสู่คอมพิวเตอร์อีกทีหนึ่ง

5. D/A CONVERTER มีหน้าที่

แปลงสัญญาณภาพที่อยู่ในรูปของดิจิทัลไปเป็นสัญญาณอนาล็อกเพื่อส่งให้กับภาค MIXER

6. DATA BUFFER มีหน้าที่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สในการส่งผ่านข้อมูลจากภาคหน่วยความจำเข้าสู่คอมพิวเตอร์ระโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

7. ภาคควบคุมมีหน้าที่

ควบคุมจังหวะการทำงานของ CARD Card VGA หรือ Gard อะไรซึ่งมีอยู่ 6 สถานะดังนี้

1. สถานะภาคควบคุมจะควบคุมให้วงจรต่าง ๆ ให้อยู่ในสถานะเริ่มต้น พร้อมทั้งจะทำการบันทึกภาพอีกครั้ง
2. สถานะก่อนการบันทึกภาพ
3. สถานะขณะบันทึกภาพ
4. สถานะหลังจากบันทึกภาพ
5. สถานะอ่านข้อมูลภาพเข้าสู่คอมพิวเตอร์
6. สถานะส่งข้อมูลภาพไปแสดงผลที่ CARD

8. INTERFACE มีหน้าที่

ตีโคด ตำแหน่งของ พอร์ต ที่ใช้สำหรับ การ์ดวงจรทั้งหมด ตามที่กำหนด

3.2 การทำงานของวงจรภาคต่าง ๆ

ภาคนับตำแหน่งหน่วยความจำ (COUNT ADDRESS)

ภาคนับตำแหน่งหน่วยความจำทำหน้าที่ในการบอกตำแหน่งในหน่วยความจำเพื่อนำข้อมูลภาพไปเก็บในหน่วยความจำเนื่องจากสัญญาณภาพ 1 เส้น จะถูกเก็บเป็นจุดภาพจำนวน 512 จุด และเก็บจำนวน 512 เส้นต่อ 1 ภาพ ดังนั้นจะใช้ตำแหน่งในการเก็บข้อมูลเท่ากับ $512 \times 512 = 262144$ หรือ 256 KB นั้นเอง ในการออกแบบวงจร นับตำแหน่งหน่วยความจำสำหรับหน่วยความจำที่เกี่ยวข้องกับการเก็บข้อมูลภาพอันเกิดจากการสแกนของกล้องนั้น จะต้องคำนึงถึงสิ่งต่าง ๆ ดังต่อไปนี้

1. ใน 1 เส้น SCAN LINE หรือเส้นสแกนในแนวนอนจะต้องเก็บข้อมูลให้ได้ 512 ข้อมูล

2. ในการเก็บข้อมูลจะต้องเก็บเฉพาะในส่วนที่เป็นส่วนของสัญญาณภาพจริงเท่านั้นในส่วนของสัญญาณซิงค์ และสัญญาณแบลิ่งคิงจะไม่ทำการเก็บ เพราะจะทำให้สูญเสียหน่วยความจำบางส่วนไปโดยมิได้ใช้งาน หรือทำให้ความละเอียดของภาพที่เก็บได้ลดลง

การสแกนของภาพใน 1 เส้นแนวนอนใช้เวลาทั้งหมด 64 us แต่ว่าเป็นส่วนที่เป็นภาพจริงเพียง 52-54 up ในเวลา 52-54 up นี้จะต้องเก็บข้อมูลภาพให้ได้ 512 ข้อมูล นำมาคำนวณหาความถี่ของสัญญาณนาฬิกาที่จะมาป้อนเข้าวงจร COUNT ADDRESS ได้ดังนี้

$$\begin{aligned} \text{ข้อมูล 512 ค่าใช้เวลา} &= 52 - 54 \quad \text{up} \\ \text{ข้อมูล 1 ค่าใช้เวลา} &= 52/512 - 54/512 \quad \text{up} \\ \text{เมื่อคิดเป็นความถี่ F} &= 512/54 - 512/52 \quad \text{MHz} \\ &= 9.48 - 9.846 \quad \text{MHz} \end{aligned}$$

ในโครงการนี้เลือกใช้ความถี่ในการสร้าง ADDRESS LINE เป็น 9.846 MHz

3. สัญญาณ ซิงค์ทางแนวตั้งทำหน้าที่เป็นสัญญาณ รีเซ็ตวงจรนับตำแหน่งหน่วยความจำ (RESET COUNT ADDRESS)

4. สัญญาณซิงค์ทางแนวนอน ทำหน้าที่เป็นสัญญาณเริ่มต้นการนับ (START COUNT ADDRESS) ของแต่ละแถว

5. เก็บภาพฟิลด์ตั้งแต่สิ้นสุดสัญญาณ ซิงค์ทางแนวตั้งลูกแรกจนถึงเริ่มต้นสัญญาณ ซิงค์ทางแนวตั้ง ลูกถัดไป

เมื่อสัญญาณซิงค์ทางแนวตั้งเข้ามาจะทำการรีเซ็ตวงจรนับตำแหน่งแล้วเริ่มทำการนับจาก 0-256 ครั้งแล้วจึงหยุด (00000H - 001FFH) หมายความว่าใน 1 เส้นแนวนอนหน่วยความจำเบื้องต้นจะเก็บข้อมูลภาพไว้ 512 ค่าและนับตำแหน่งจะทำการนับอีกครั้งเมื่อสัญญาณซิงค์ทางแนวนอนเข้ามาจะนับต่อเป็น 00200H - 003FFH

แล้วหยุดรอสัญญาณ ชิงค์ทางแวนอนลูกต่อไปเข้ามาวางจรรยาตำแหน่งจะทำการนับ
คั้งนี้

00000H	-	001FFH
00200H	-	003FFH
00400H	-	005FFH
-----	-	-----
-----	-	-----
3FF00H	-	3FFFFH

เมื่อนับถึง 3FFFFH ก็จะหยุดนับรอนกว่าสัญญาณชิงค์ทางแวนอนคั้งเข้า
มาจึงจะรีเซ็ตวางจรรยาเป็น 0000H แล้วจึงเริ่มนับใหม่
วางจรรยาตำแหน่งจะสามารถทำให้หยุดนับที่ตำแหน่ง FFFFH ค้างไว้
โดยการส่งสัญญาณ LOAD COUNT มาที่ขา LOAD ของวงจรรวม ADDRESS
กรณีนี้ใช้เมื่อทำการเก็บสัญญาณภาพวางจรรยาตำแหน่งจะนับต่อเนื่องได้รับ
สัญญาณชิงค์ทางแวนอนเข้ามา

ภาคแปลงสัญญาณภาพ ANALOG TO DIGITAL

ในการเก็บสัญญาณภาพนั้นสิ่งหนึ่งที่เราต้องคำนึงถึงคือการประหยัด
เนื้อที่ของหน่วยความจำ และคุณภาพของภาพในตอนแสดงกลับจะต้องดีพอสมควร
คั้งนั้นในการเปลี่ยนสัญญาณภาพรวมให้เป็นข้อมูลทางดิจิทัลเราจะเปลี่ยนเฉพาะส่วน
ที่เป็นสัญญาณภาพจริง ๆ เท่านั้นส่วนสัญญาณชิงค์ทางแวนอนและสัญญาณชิงค์ทาง
แวนอนคั้งจะตัดทิ้งไปก่อนแล้วจะไปสร้างเอาใหม่ในตอนหลัง ด้วยส่วนของฮาร์ดแวร์
และซอฟต์แวร์ แต่ในตอนเปลี่ยนนี้เรายังจำเป็นต้องใช้สัญญาณชิงค์ทั้งแวนอนและ
แวนอนคั้งเพื่อควบคุมการ ดิจิตัล ด้วยการแสดงภาพของระบบทีวีหนึ่งภาพจะใช้สองฟิลล์
คั้งนั้นเราจึงเห็นว่าภาพที่ได้ออกมามีความละเอียดมาก โดยที่แต่ละฟิลล์ใช้จำนวนเส้น
ในการ ๑ ๓๒๕ เส้นเท่ากับ 262.5 เส้นแต่ในงานด้านการประมวลผลภาพนั้นไม่ต้องการราย

ละเอียดมากเท่ากับของของสัญญาณทีวีในการนำมาใช้งานดิจิทัลเพียงฟิลด์เดียวเท่านั้น ซึ่งก็เป็นการเพียงพอแล้วในด้านความละเอียด และยังสามารถลดขนาดของหน่วยความจำในการเก็บภาพลงอีกด้วย โดยสัญญาณหนึ่งฟิลด์ซึ่งมี 262.5 เส้น เราจะเก็บเพียง 256 เส้น เท่านั้นและในแต่ละไลน์จะสุ่มมา 256 ครั้ง โดยในแต่ละครั้งจะใช้หน่วยความจำ 8 บิต ดังนั้นหน่วยความจำที่จำเป็นต้องใช้ในการเก็บข้อมูลหนึ่งฟิลด์จึงเท่ากับ

$$256 \times 512 \times 8 = 8 \times 128 \text{ K bits}$$

ถ้า 2 ฟิลด์ใช้

$$2 \times 8 \times 128 = 8 \times 256 \text{ K bits}$$

เนื่องจากว่า 8 bit นี้ก็ให้ความละเอียดของสัญญาณภาพแต่ละจุดถึง 256 ระดับคือ

$$2^8 = 256 \text{ ระดับเทา}$$

แต่โครงการนี้เราใช้ 8 บิต คือ

$$2^6 = 64 \text{ ซึ่งก็คือ 64 ระดับเทา นั้นเอง}$$

ถ้าสัญญาณวีดีโอมีขนาดของแรงดันตั้งแต่ 0-1.4 Volts แล้วความละเอียดของสัญญาณแต่ละระดับจะเท่ากับ

$$1.4 / 64 = 0.022 \text{ Volts}$$

จะเห็นได้ว่าความแตกต่างของระดับสัญญาณ 64 ระดับ นี้ก็พอเพียงที่จะแยกความแตกต่างของภาพได้ดีพอสมควร

สัญญาณภาพที่ต้องการเก็บจะถูกนำเข้าสู่วงจรแปลงสัญญาณอนาล็อกดิจิทัล (ANALOG TO DIGITAL CONVERTER) หรือ (A/D CONVERTER) เพื่อแปลงให้เป็นสัญญาณดิจิทัล แต่ก่อนหน้านั้นต้องผ่านวงจรระดับสัญญาณ (CLAMPER) เนื่องจากสัญญาณภาพรวมมีระดับแรงดันที่เป็นทั้งบวกและลบ เพื่อความ

สะดวกจึงต้องยกระดับแรงดันให้ส่วนของสัญญาณภาพเป็นบวกก่อนที่จะเข้าวงจร A/D CONVERTER วงจร A/D CONVERTER มีหลายชนิด แต่สำหรับโครงการนี้จะต้องเลือกใช้ชนิดที่มีความเร็วสูงพอที่จะเปลี่ยนสัญญาณความถี่วีดีโอได้ และจำนวนระดับเอาต์พุต ที่ต้องการจะต้องเหมาะสมในโครงการนี้ต้องการจำนวนระดับ เอาต์พุต 64 ระดับ 512×512 พิกเซล จึงต้องใช้วงจร A/D CONVERTER ขนาด 6 BIT และเลือกใช้วงจร A/D CONVERTER โดยใช้ IC#3318 สัญญาณอินพุตเป็น สัญญาณอยู่ในช่วง 0 - 2 โวลต์ เอาต์พุตที่เป็นสัญญาณดิจิทัลจะมีค่าอยู่ระหว่าง 00000000 - 11111111 B

ดังนั้นใน 1 ระดับ จะมีระดับความแตกต่างของเอาต์พุต

$$= 2/(64-1)$$

$$= 0.031746 \text{ Volts}$$

โดยที่การแปลงสัญญาณภาพจะไม่เก็บสัญญาณซึ่งก็ลงไปด้วย

ภาคผลิตสัญญาณ (CLOCK GENERATOR)

สัญญาณนาฬิกา (CLOCK) ที่นำไปใช้ในภาคต่าง ๆ เช่นในส่วนของการสุ่มสัญญาณ อนาล็อก ไปเป็นดิจิทัลภาค COUNT ADDRESS เป็นต้น จะใช้ความถี่ 5 MHz เนื่องจากช่วงเวลาของสัญญาณภาพ 1 เส้น ประมาณเท่ากับ 52-54 us การที่จะแบ่งให้ได้เท่ากับ 256 จุด จะได้ความถี่ประมาณ 5 MHz (จากการคำนวณ $256/52 \text{ us} = 4.923 \text{ MHz}$ ซึ่งก็คือความถี่ 5 MHz นั้นเอง)

ภาคแยกสัญญาณซิงค์ SYNC SEPERATE

วงจรนี้จะทำหน้าที่แยกสัญญาณซิงค์ ออกจากสัญญาณภาพรวมของสัญญาณอินพุตที่ต้องการเก็บสัญญาณภาพเพื่อนำสัญญาณซิงค์ไปควบคุมการชี้ตำแหน่งของการนำข้อมูลเข้า-ออกของหน่วยความจำ

สัญญาณ ภาพรวมจากกล้องถ่ายวีดีโอ (หรืออุปกรณ์อื่น) ประกอบด้วย

สัญญาณต่าง ๆ หลายสัญญาณ ดังได้กล่าวมาแล้ว เราต้องแยกสัญญาณ ซิงค์แนวนอน

และ ชิงค์แนวตั้ง ออกมาจากสัญญาณภาพรวมนั้น ขั้นตอนใช้หลักการที่ว่า ทั้งสัญญาณ ชิงค์แนวนอนและชิงค์แนวตั้ง จะมีแรงดันต่ำกว่าสัญญาณภาพ จึงใช้วงจร VOLTAGE COMPARATOR อันประกอบด้วย OP-AMP #LF351 จัดวงจรให้เป็นวงจร COMPARATOR มีแรงดันอ้างอิงอยู่ที่ขา NON-INVERTING โดยตั้ง ระดับแรงดันอ้างอิงนี้ไว้เท่ากับแรงดันของสัญญาณชิงค์ (ประมาณ -0.7 โวลต์) ส่วนที่ขา INVERTING ป้อนสัญญาณคอมโพสิต วิดีโอ เข้ามา เมื่อใดที่แรงดันที่ขา INVERTING นี้มีค่าต่ำกว่า แรงดันอ้างอิงที่เอาต์พุต ของ OP-AMP จะมีระดับเป็นสูง HIGH ซึ่งสัญญาณระดับสูงนี้คือสัญญาณชิงค์ทั้งชิงค์แนวตั้งและชิงค์แนวนอนที่แยกออกมาได้

ขั้นตอนต่อไปต้องแยกสัญญาณสแกนทางแนวนอนและสแกนทางแนวตั้ง ออกจากกันเนื่องจากสัญญาณ ชิงค์แนวนอนและชิงค์แนวตั้งแตกต่างกันตรงที่สัญญาณ ชิงค์แนวนอนมีความถี่สูงกว่าสัญญาณชิงค์แนวตั้งนำสัญญาณชิงค์ที่ออกมาจาก OP-AMP มาเข้าที่ขา ทริกของ IC#74LS123 RETRIGGERABLE MULTIVIBRATOR ตั้งเวลาของ IC ให้ เอาต์พุตขา Q มีเวลามากกว่าเวลาของชิงค์แนวนอนเล็กน้อย (มากกว่า 64 us) ทำให้ในช่วงที่เป็น E สัญญาณ ชิงค์แนวนอน ไอซีจะถูกทริกให้ขา Q เป็น สูงตลอดในช่วงของ สัญญาณเอาต์พุตของสัญญาณชิงค์แนวตั้งของไอซีจะเป็นสูงนำ สัญญาณในช่วงนี้เข้ามา ทริก IC#74LS123 อีกชุดหนึ่งเพื่อสร้างสัญญาณชิงค์แนวนอน ที่มีค่าเวลาที่เหมาะสม (ประมาณ 3-4 ms) สัญญาณชิงค์แนวนอนได้มาจากนำเอาต์พุต Q เข้ามา AND กับสัญญาณชิงค์ร่วมเอาต์พุตจะได้เป็นสัญญาณชิงค์ทางแนวนอนแต่ เรานำสัญญาณนี้มาตั้ง เวลาอีกครั้งเพื่อความถูกต้อง (ประมาณ 10us)

ภาค MEMORY

ทำหน้าที่เก็บสัญญาณภาพที่ถูกแปลงมาเป็นข้อมูลดิจิทัล เอาไว้เพื่อนำ ไปประมวลผลหรือนำไปแสดงผลข้อมูลภาพนี้จำเป็นจะต้องแก้ไขเปลี่ยนแปลงอยู่ ตลอดเวลาดังนั้นจึงเลือกใช้ภาคหน่วยความจำที่เป็นหน่วยความจำชั่วคราว (RANDOM ACCESS MEMORY : RAM) หน่วยความจำแบบแรมแบ่งออกเป็น DYNAMIC RAM และ STATIC RAM

ไดนามิกแรม เป็นหน่วยความจำที่เก็บข้อมูลได้ในระยะเวลาอันสั้นแล้ว ข้อมูลจะหายไปทั้ง ๆ ที่ยังมีไฟเลี้ยงวงจรอยู่ การที่จะรักษาข้อมูลนั้นไว้จะทำการ REFRESH อยู่ตลอดเวลา ข้อดีของไดนามิกแรม คือ เหมาะสมกับการที่จะนำไปเก็บ ข้อมูลที่มีขนาดของข้อมูลสูงข้อเสียของไดนามิกแรมคือ ยุ่งยากกับขบวนการต่าง ๆ เกี่ยวกับตัวมัน

STATIC RAM เป็นหน่วยความจำที่เก็บข้อมูลได้ตลอดหากยังมีไฟเลี้ยง วงจรอยู่ ข้อดีของ STATIC RAM คือ ใช้งานง่ายวงจรไม่ยุ่งยาก ในโครงการนี้ใช้ หน่วยความจำที่มีความจุ 128 Kbyte โดยการนำ RAM ที่เป็นชนิด STATIC HM 628128 ค่าความจุ 128 Kbyte 2 ตัวมาต่อรวมกันโดย 128 Kbyte แรก RAM ตัวที่ 1 ทำงาน 128 Kbyte ถัดไป RAM ตัวที่ 2 ทำงานโดยควบคุมจากภาคนับตำแหน่งใน ส่วนของอินพุทของข้อมูลที่นำมาเขียนลงในหน่วยความจำนำมาจากภาค A/D CONVERTER หรือจากไมโครคอมพิวเตอร์ ส่วน DATA OUTPUT ที่ออกจาก หน่วยความจำจะส่งไปยังภาคคานาคอนเวอร์เตอร์และไมโครคอมพิวเตอร์

ภาคควบคุม (CONTROL)

ทำหน้าที่ควบคุมจังหวะการทำงานของภาคต่าง ๆ สัญญาณที่จะนำไป ควบคุมภาคอื่น ๆ นั้น ส่วนหนึ่งจะมาจาก พอร์ตซี (PORT C) ของ IC#8255 โดยตรง เช่น CD , C1 , C3 เป็นต้น และอีกส่วนหนึ่งจะผ่านวงจรภาคควบคุมนี้ไปควบคุมภาค อื่น ๆ อีกที โดย 74LS74 จะได้รับมาจากสัญญาณ V-SELECT เพื่อเป็นการบอกให้นำ LOGIC ที่ขา D ไปแลตที่ขา Q และ Q ซึ่งต่ออยู่กับ OR GATE เมื่อบังคับการส่ง สัญญาณ RD/WE ไปให้แก่ภาคหน่วยความจำอีกที

สัญญาณควบคุมมีดังนี้

CD : ใช้เป็นขา CLOCK ของจุดภาพในแต่ละเส้นซึ่งมีอยู่ 256 จุดจาก คอมพิวเตอร์เมื่อต้องการที่จะอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำเข้าสู่คอมพิวเตอร์ เพื่อนำไป ประมวลผลต่อไป

C1 : ใช้บังคับให้ภาค COUNT ADDRESS หยุดนับและภาค D/A หยุดทำงาน เมื่อต้องการที่จะอ่านข้อมูลจากภาคหน่วยความจำเข้าสู่คอมพิวเตอร์

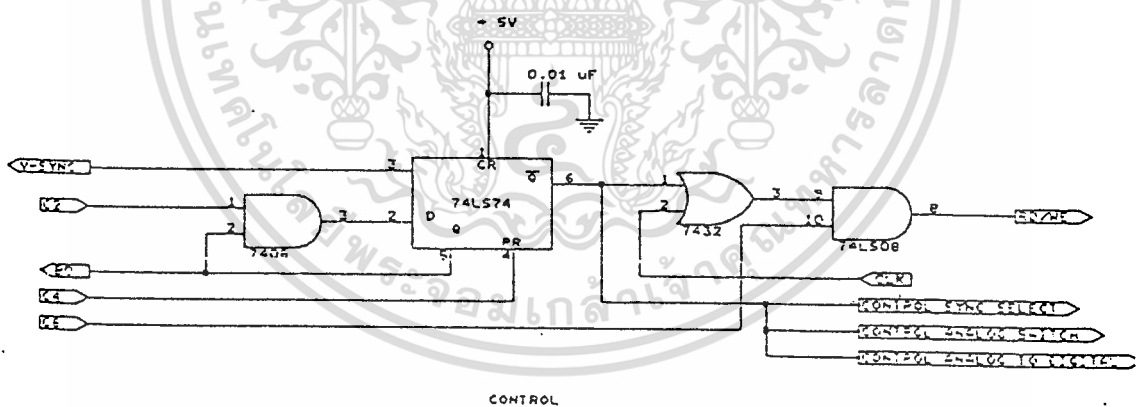
C2 : ใช้ควบคุมให้ LOCK ภาคที่ต้องการไว้ในหน่วยความจำขณะนั้น

C3 : ใช้ในการโหลดหรือเซ็ท ค่าของ COUNT ADDRESS ให้เป็น FFFFH เพื่อให้เตรียมพร้อมในการอ่านค่าจากหน่วยความจำเข้าสู่คอมพิวเตอร์

C4 : ใช้ในการรีเซ็ทให้การ์ด อยู่ในสถานะเตรียมพร้อมในการ LOCK ภาพอีกครั้งหนึ่งโดยทำการ SET ที่ 74LS74 ให้ Q เป็น "1" และ Q เป็น "Q"

C5 : ใช้เป็นนาฬิกาทางด้าน SCAN LINE ซึ่งมีอยู่ 256 เส้น เมื่อนับจุดในแต่ละเส้นครบ 256 จุด ก็จะนับเส้นถัดไปโดยส่งพัลส์มา 1 ลูก และเริ่มนับจุดแรกของเส้นใหม่จนครบทุกเส้น

C6 : ใช้ในการควบคุมการเขียนข้อมูลจากคอมพิวเตอร์มาสู่หน่วยความจำ CARD โดยใช้เป็นสัญญาณ RD/WE ให้กับแรม



รูปที่ 3.10 CONTROL

ภาคอินเตอร์ (INTERFACE)

วงจรนี้ใช้สำหรับอินเตอร์ ระหว่างการ์ดเข้ากับเครื่องคอมพิวเตอร์ นี้

ประกอบด้วย IC PARALLEL PORT #8255 และ IC COMPARATOR #74LS688 IC

OR GATE #74LS32

ไม่ว่าจะอย่างไรก็ตาม ผู้ใช้จำเป็นต้องอ่านคู่มือให้ถี่ถ้วน และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

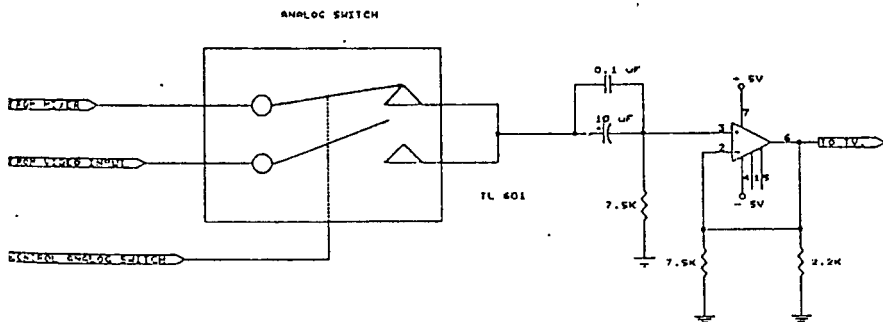
IC #74LS688 ทำหน้าที่เปรียบเทียบตำแหน่งที่มาจากสล็อตมีค่าตำแหน่งที่ตั้งไว้คิฟสวิทช์ ตั้งแต่ A3 - A10 ส่วน A2 และ A11 จะนำไปต่อเข้ากับ OR GATE เพื่อคัดเลือกเอาเฉพาะ LOGIC 0 ดังนั้นจะสามารถตั้งเพื่อคัดเลือกตำแหน่ง (ADDRESS) ได้ตั้งแต่ตำแหน่ง ADDRESS 000H - 7F8H โดย 74LS688 จะถูกควบคุมโดยสัญญาณ AEN ซึ่งสัญญาณนี้เป็นเอาท์พุทที่ใช้ในการแสดงว่าบัสไซเคิลที่เกิดขึ้นในช่วงเวลาที่สัญญาณ AEN ACTIVE (LOGIC 1) สำหรับบนเมนบอร์ดของ IBM/PC จะใช้สัญญาณนี้ในการดิสเอเบิล (DISABLE) และจะใช้ตีเอเบิล -พอร์ท I/O ต่าง ๆ ที่ไม่เกี่ยวข้องกับขบวนการ DMA เพราะในช่วงขบวนการ DMA นั้นตัวควบคุม DMA (DMA CONTROLLER) จะส่งตำแหน่งของหน่วยความจำออกมาบน ตำแหน่งบัส (ADDRESS BUS) และจะทำให้สัญญาณ IOR และ IOW แอคทีฟด้วย ดังนั้นจึงนำสัญญาณนี้มาควบคุมไม่ให้ 74LS688 ส่งสัญญาณ CS ไปยัง IC#8255

โดยได้กำหนดหน้าที่ของพอร์ทต่าง ๆ ของ #8255 ดังนี้

พอร์ท เอ (PORT A) ใช้เป็นทางผ่านของข้อมูลทั้งจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ด และจากการ์ดไปยังคอมพิวเตอร์

พอร์ท บี (PORT B) ใช้ในการตรวจสอบสถานะบันทึกภาพว่า แอคทีฟหรือไม่ ซึ่งถ้าผลการตรวจสอบยังไม่ แอคทีฟในเวลาอันสมควรก็แสดงว่า กล้องหรืออุปกรณ์ อินพุท ต่าง ๆ ไม่พร้อม

พอร์ท ซี (PORT C) ใช้ส่งสัญญาณควบคุมไปยังภาคต่าง ๆ ดังได้อธิบายไปแล้วในภาคควบคุม



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดรูปที่ 3.13 VIDEO SELECT ของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

8.3 โปรแกรมควบคุมการ์ด (CARD)

ซอฟต์แวร์ (SOFTWARE) ที่ใช้ในการควบคุมและทำงานแบ่งออกเป็น 3 ส่วน ควบคุมโดยการเลื่อนแถบแสงไปที่คำสั่งนั้นและสามารถออกจากโหมดทุกเมนูด้วยการกด ESC หรือใช้คำสั่ง EXIT ในเมนูนั้น ๆ

3.3.1. ส่วนจัดการด้าน ไฟล์ (FILE)

ประกอบด้วยหน่วยจัดการพื้นฐาน 2 หน่วยคือ

LORD ใช้สำหรับอ่านข้อมูลภาพที่บันทึกอยู่ในแผ่นดิสก์ขึ้นมายังหน่วยความจำบนคอมพิวเตอร์และแสดงผลออกทางจอภาพของคอมพิวเตอร์โดย อัตโนมัตินี้เมื่อเลือกหน่วยทำงานนี้เครื่องจะถามชื่อ FILE.BMP ที่เป็นข้อมูลภาพ

SAVE ใช้สำหรับเก็บข้อมูลภาพที่อยู่ในหน่วยความจำบนเครื่องคอมพิวเตอร์ลงบนดิสก์เกิด โดยเมื่อเรียกหน่วยทำงานนี้เครื่องจะทำการถามชื่อของ FILE.BMP ข้อมูลภาพที่กำลังจะเก็บนี้ว่าต้องการจะตั้งเป็นชื่ออะไร เมื่อป้อนชื่อแล้วจะเก็บภาพนั้น โดยใช้ชื่อนี้ในการเข้าถึงเมื่อต้องการดึงภาพขึ้นมาอีกครั้ง

ทั้งสองหน่วยทำงานนี้จะเขียนและอ่านข้อมูลภาพครั้งละ 262144 BYTE หรือ 256 Kbyte ซึ่งก็คือจุดภาพ 512 X 512 นั่นเอง และการตั้งชื่อที่ใช้ในการเก็บภาพต้องตั้งชื่อและให้มีชนิดของ FILE.BMP จะออกจากส่วนจัดการด้าน FILE ก็จะกลับไปเมนูหลัก

3.3.2. ส่วนการจัดการด้าน IMAGE

ใช้สำหรับจัดการด้านภาพทั้งหมดประกอบด้วย

PLAY ใช้สำหรับบอกให้โปรแกรมทำงานในโหมดภาพต่อเนื่องคือนำภาพ จากอุปกรณ์อินพุต เช่น กล้อง มาออกที่จอภาพของคอมพิวเตอร์ ภาพที่ปรากฏนี้จะเปลี่ยนไปเรื่อย ๆ ตามที่ได้รับสัญญาณภาพมา เพื่อรอการเลือกหยุดเอาภาพที่ต้องการกด SPACE BAR

+ LIGHT จะทำการเพิ่มความสว่างของภาพที่แสดงขณะนั้นให้สว่างขึ้น สามารถทำได้หลายระดับ เพื่อใช้ในการตกแต่งภาพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของ บริษัท เทคโนโลยี จำกัด ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

EXIT จะเป็นการออกจากส่วน IMAGE กลับสู่เมนูหลัก

3.3.3. ส่วนจัดการด้าน PRINT

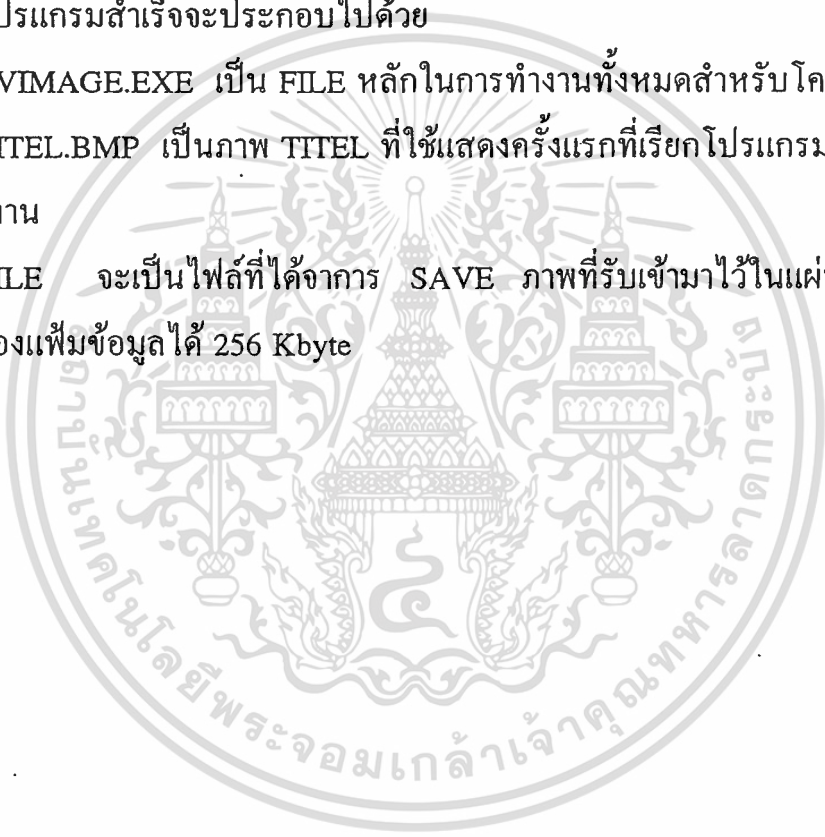
จะส่งข้อมูลภาพที่กำลังแสดงบน MONITOR ของ COMPUTER ไปยังเครื่องพิมพ์ในแบบกราฟฟิกโดยเครื่องพิมพ์ที่สามารถจะใช้ได้นั้นต้องตรงกับมาตรฐานของ Epson โดยการกดปุ่ม P

โปรแกรมสำเร็จจะประกอบไปด้วย

TVIMAGE.EXE เป็น FILE หลักในการทำงานทั้งหมดสำหรับโครงการนี้

TITEL.BMP เป็นภาพ TITEL ที่ใช้แสดงครั้งแรกที่เรียกโปรแกรม TVIMAG
ขึ้นมาทำงาน

FILE จะเป็นไฟล์ที่ได้จากการ SAVE ภาพที่รับเข้ามาไว้ในแผ่นดิสก์เก็ตซึ่ง
จำนวนของแฟ้มข้อมูลได้ 256 Kbyte

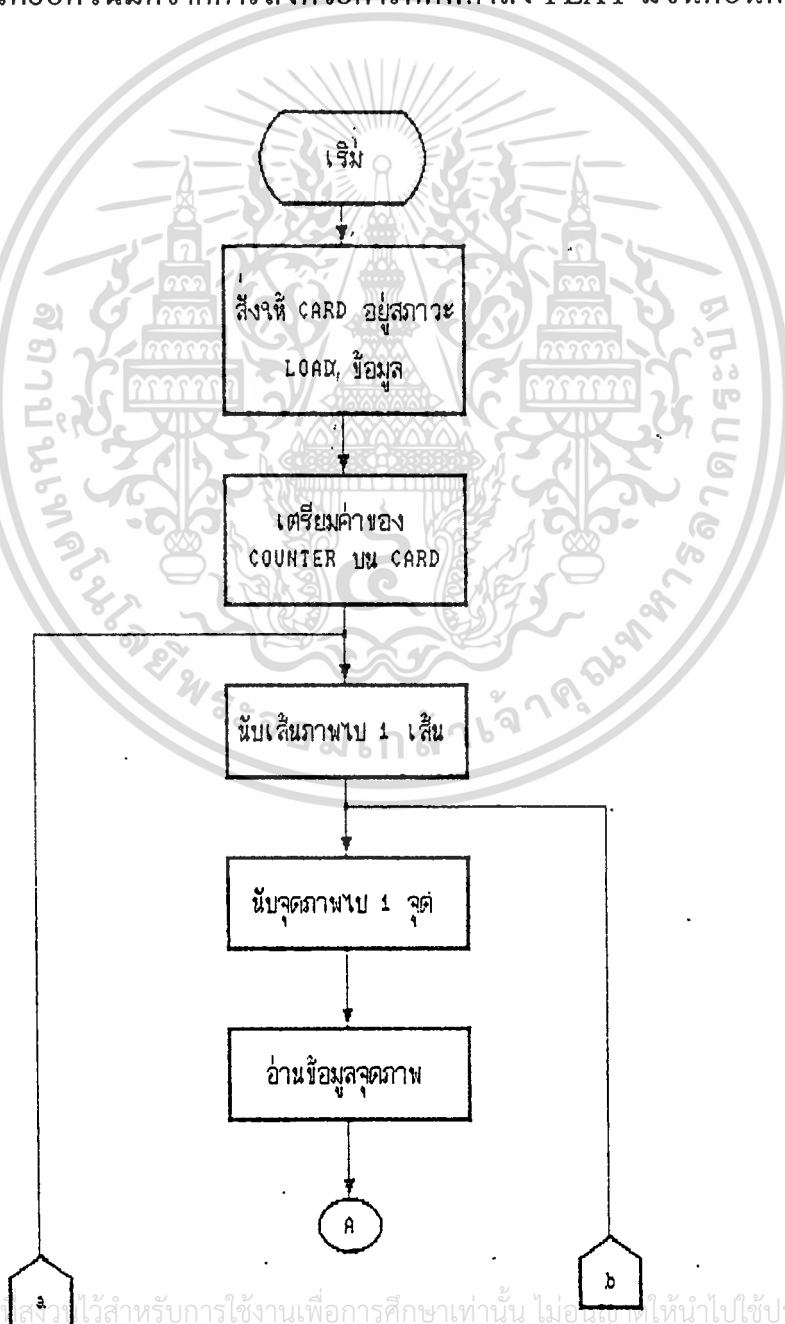


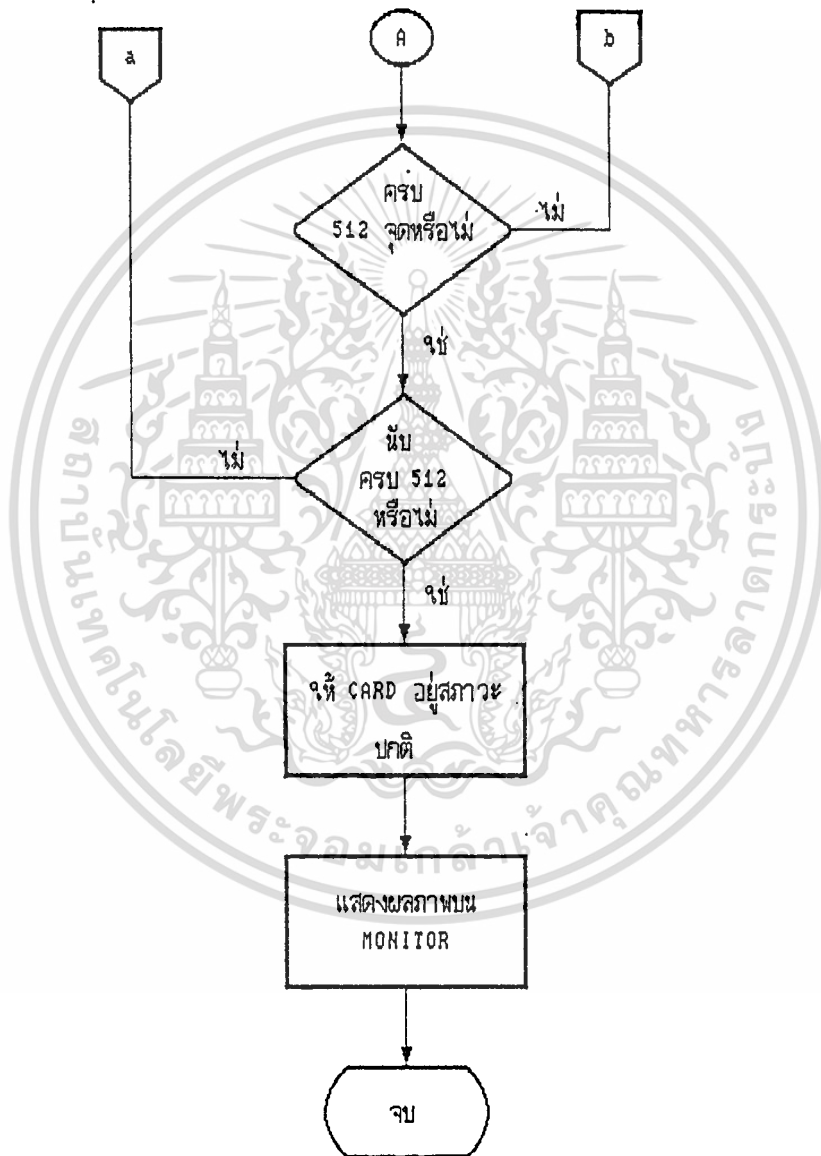
บทที่ 4

การทดลองและผลการทดลอง

4.1 การทดลองที่ 1 การโหลดภาพจากการ์ดเข้าสู่คอมพิวเตอร์

การโหลดภาพจากการ์ดจะนำข้อมูลภาพที่โหลดได้มาแสดงที่จอภาพของคอมพิวเตอร์โดยอัตโนมัติจากการสั่งด้วยการกดที่คำสั่ง PLAY มีขั้นตอนดังนี้





เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ผลการทดลองที่ 1

จากการทดลองอ่านข้อมูลภาพ เข้าสู่หน่วยความจำของคอมพิวเตอร์ภาพที่ได้ อยู่ในเกณฑ์ที่ดีคือแสดงระดับเทาออกมาได้ดีเนื่องจากการตั้งค่าระดับอ้างอิงแรงดันที่ภาค A/D และการแปลงข้อมูลที่ถูกต้อง แต่ก็ยังมีส่วนที่เป็นสัญญาณรบกวนบ้างเล็กน้อย อันเนื่องมาจากสัญญาณต่าง ๆ ภายในเครื่องคอมพิวเตอร์และหน้าจอภาพของคอมพิวเตอร์ในบางครั้งการตั้งระดับอ้างอิงแรงดันในภาคแยกสัญญาณซึ่งไม่เหมาะสมก็จะทำให้การทำงานของวงจรระดับตำแหน่งทำงานผิดปกติได้ เพราะระดับค่าต่ำจนทำให้การสร้างสัญญาณสแกนแนวตั้ง และสแกนแนวนอน ผิดเพี้ยนไป เช่น เป็นพัลซียาวนานกว่าปกติ ซึ่งจะทำให้ภาพที่ได้เป็นแถบดำยาว ๆ เกิดขึ้น เพราะวงจรนับไม่นับนั่นเองหรือการตั้งค่าระดับภาพที่ได้โดยรวมก็ดีพอสมควร

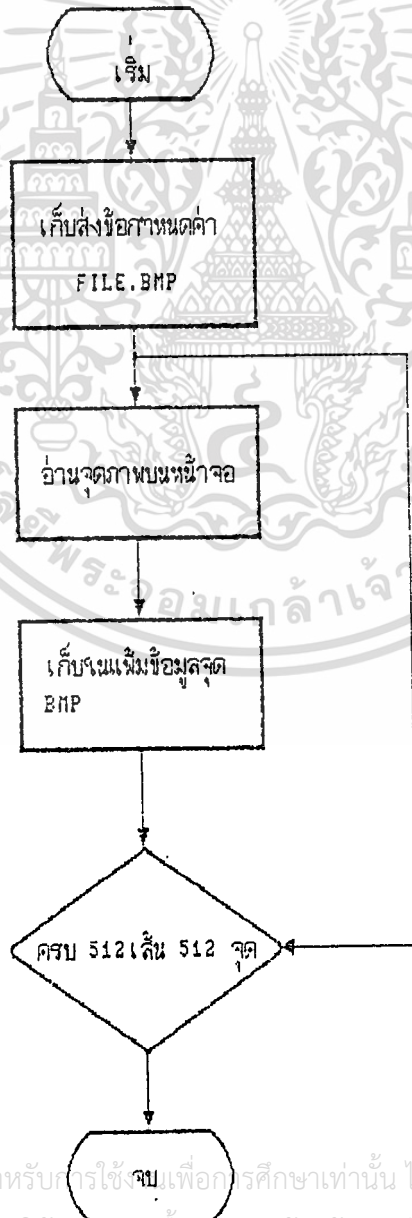
ซึ่งตามผลการทดลองจะได้เวลาในการอ่าน และแสดงผลภาพ ประมาณ 1 วินาที ความคมชัดของภาพจะขึ้นอยู่กับการปรับโฟกัสของภาพ โดยความสว่างของภาพจะขึ้นอยู่กับความสามารถของจอภาพและความไวของกล้องถ่ายภาพและจอภาพมีความไวต่อแสงน้อยก็จะทำให้ภาพที่ออกมามืดในการทดลองจะใช้คอมพิวเตอร์จอสีตั้งแสดงในรูปที่ 4.1



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 รูปที่ 4.1 แสดงผลการทดลองที่ 1
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.2 การทดลองที่ 2 การเก็บภาพจากหน้าจอ

ต่อเนื่องมาจากการโหลดภาพจากการ์คมาสู่จอคอมพิวเตอร์ภาพจะเปลี่ยนไปเรื่อย ๆ เมื่อเห็นภาพที่ต้องการจะเก็บให้เราคดที่สเปคบาร์ภาพนั้นก็จะหยุด เมื่อเรามีภาพนั้นแล้วเราสามารถเพิ่มระดับความสว่างของภาพได้หลายระดับโดยการใช้คำสั่ง + light และ - light เมื่อได้ระดับเห็นว่าพอสมควรแล้ว ให้เลื่อนแถบแสงไปที่คำสั่ง SAVE อยู่ในโหมดของ FILE แล้วก็ ENTER แล้วใส่ชื่อ FILE.BMP เครื่องก็เก็บภาพนั้นให้มีขั้นตอนดังนี้

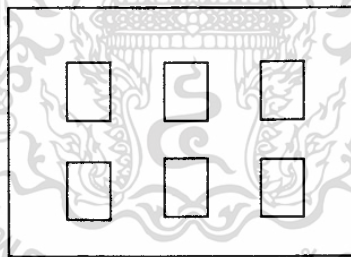


4.2 ผลทดลองที่ 2

จากการทดลองพบว่าเราที่เราก็ก๊เบมาได้จากจอภาพนั้นจะเป็นภาพ .BMP มีความละเอียด 512 x 512 พิกเซล 64 ระดับ จะเป็นภาพเหมือนกับบนจอภาพที่เราเห็นใช้เวลาในการเก็บภาพนานพอสมควรประมาณ 7 วินาที เพราะเรานับจากจุดภาพบนหน้าจอจึงต้องใช้เวลาาน จากภาพที่ได้จะเป็น FILE.BMP ที่มาตรฐานเราสามารถนำไปโหลดในโปรแกรมอื่น เช่น โหลดใน WINDOWS เข้าไปในโปรแกรมตกแต่งภาพที่ได้ตามต้องการ

4.3 การทดลองที่ 3 การพิมพ์ภาพออกกระดาษ

การพิมพ์ภาพออกกระดาษ จะใช้โปรแกรมให้ใช้กับเครื่องพิมพ์แบบหัวเข็มตั้งแต่ 9 หัวเข็มขึ้นไปตามมาตรฐานของ EPSON เนื่องจากขนาดของจุดภาพบนกระดาษแบ่งออกเป็นจุดสี่เล็ก ๆ 6 จุดเรียงกันดังรูปที่ 4.2 จึงทำให้การให้น้ำหนักสีของจุดสีกระทำได้เพียง 7 ระดับเท่านั้น โดยการเพิ่มจุดดำขึ้นทีละจุด ดังรูปที่ 4.3



รูปที่ 4.2 การแบ่งจุดภาพออกเป็น 6 จุด

_____ ระดับ 1

_____ ระดับ 2

_____ ระดับ 3

_____ ระดับ 4

_____ ระดับ 5

_____ ระดับ 6

_____ ระดับ 7

รูปที่ 4.3 การเพิ่มจุดดำขึ้นทีละจุด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การแปลงสีของจุดภาพ 64 ระดับมาสู่ 7 ระดับจะใช้การเฉลี่ยเป็นแบบรูป
ระฆังคว่ำคือ ค่ากลางจะมีค่าใกล้เคียงกัน ค่าที่อยู่ถัดไปจะมีค่าที่ห่างมากขึ้น จากการ
ทดลองค่าที่เหมาะสมคือค่ากลางเท่ากับ 11 (ค่านี้คือค่าความสว่าง) และ ค่าที่แบ่ง
ระดับทั้งหมดมีดังนี้ 5,8,10,11,12,14 แต่ถ้าพิมพ์ออกที่เครื่องพิมพ์ภาพที่ได้จะเป็น
ภาพที่สลับขาวเป็นดำ ค่าเป็นขาวดังนั้นก่อนพิมพ์จึงต้องกลับค่าของรหัสสีที่จะ
พิมพ์ก่อนจึงมีขั้นตอนการพิมพ์ดังนี้



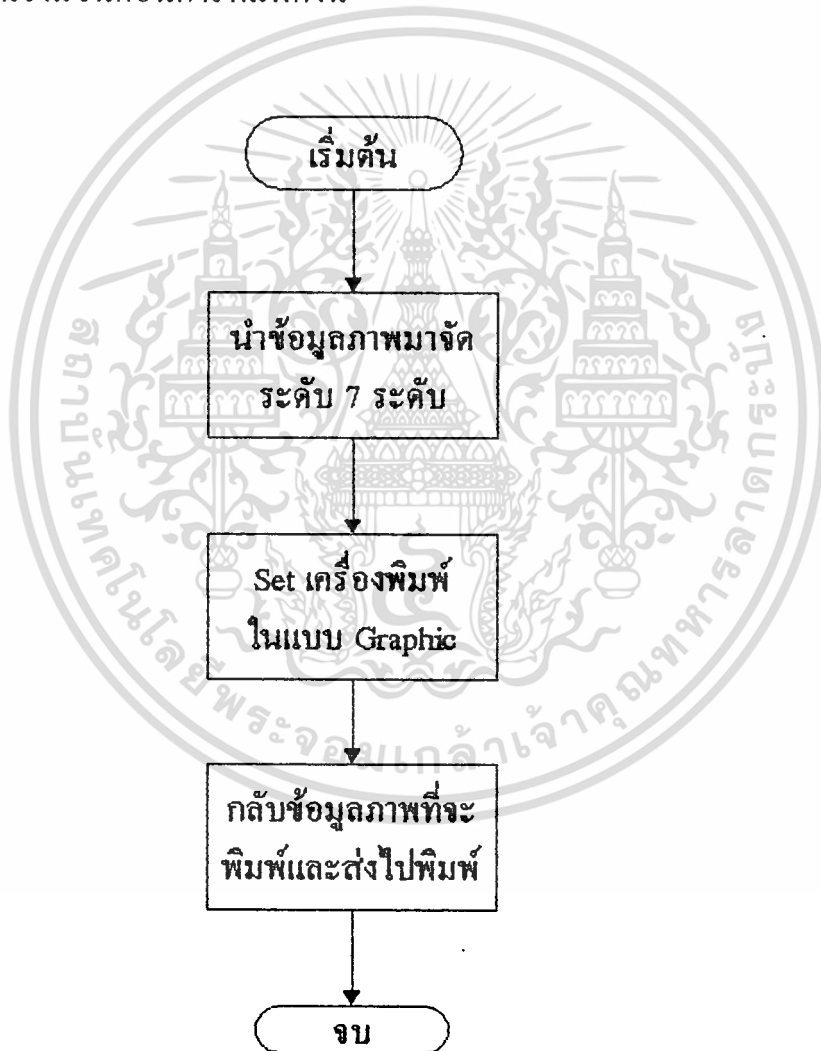
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ผลการทดลองที่ 3

เนื่องจากเป็นภาพที่แสดงได้ 7 ระดับ จึงได้ภาพที่ให้รายละเอียดของระดับเทาที่หยาบ ในบางครั้งจะดูภาพไม่รู้เรื่อง การแสดงภาพบนเครื่องพิมพ์จะมีความสว่างหลาย ระดับสัมพันธ์กับการปรับความสว่างของภาพในโหมด IMAGE ถ้าภาพตรงไหนมีความสว่างมากเครื่องพิมพ์จะไม่พิมพ์ออกมากดังตามรูปที่ 4.4 , 4.5 และ 4.6 , 4.7 , 4.8 และ 4.9



การแปลงสีของจุดภาพ 64 ระดับมาสู่ 7 ระดับจะใช้การเฉลี่ยเป็นแบบรูป
ระฆังคว่ำคือ ค่ากลางจะมีค่าใกล้เคียงกัน ค่าที่อยู่ถัดไปจะมีค่าที่ห่างมากขึ้น จากการ
ทดลองค่าที่เหมาะสมคือค่ากลางเท่ากับ 11 (ค่านี้คือค่าความสว่าง) และ ค่าที่แบ่ง
ระดับทั้งหมดมีดังนี้ 5,8,10,11,12,14 แต่ถ้าพิมพ์ออกที่เครื่องพิมพ์ภาพที่ได้จะเป็น
ภาพที่สลับขาวเป็นดำ ดำเป็นขาวดังนั้นก่อนพิมพ์จึงต้องกลับค่าของรหัสสีที่จะ
พิมพ์ก่อนจึงมีขั้นตอนการพิมพ์ดังนี้

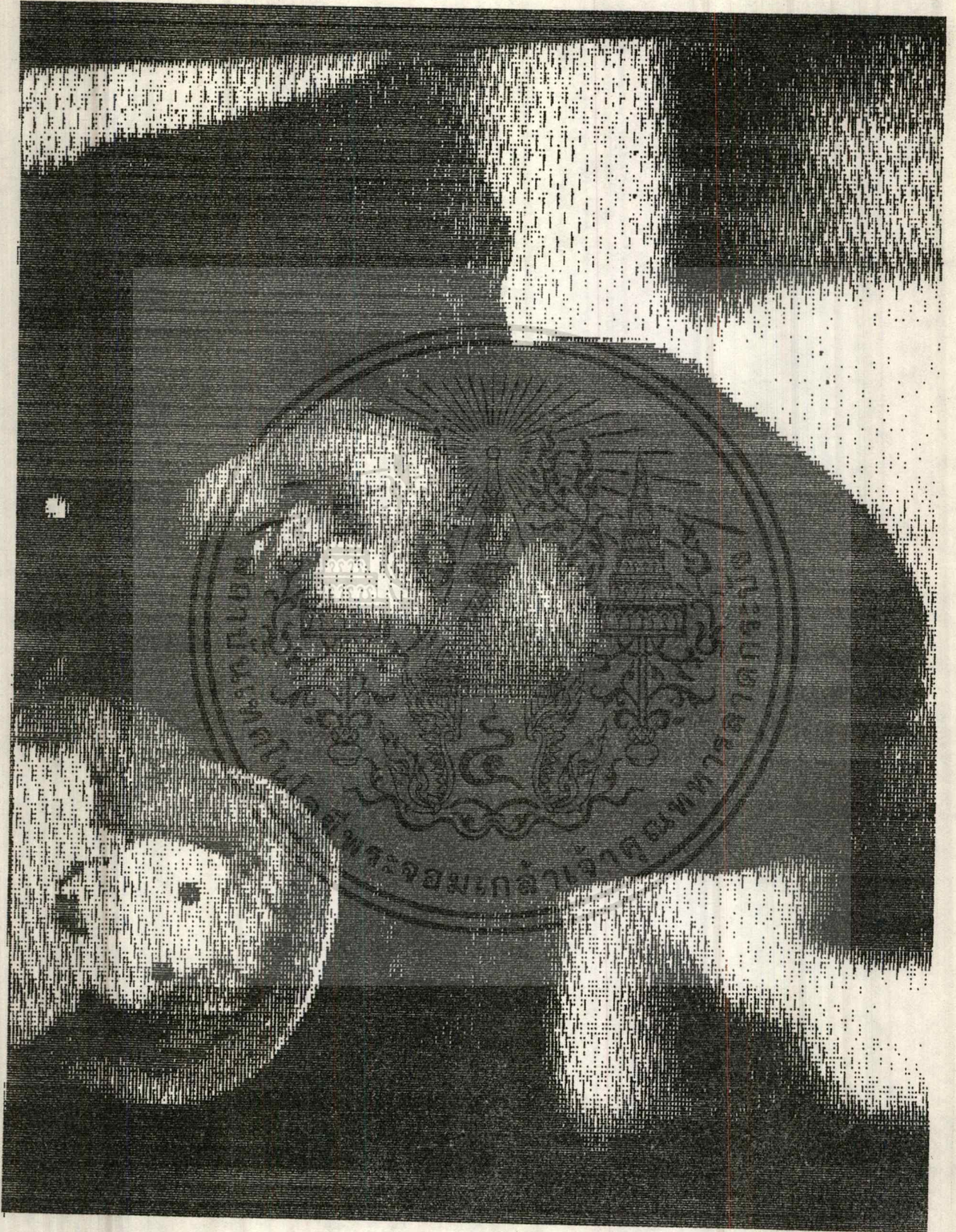




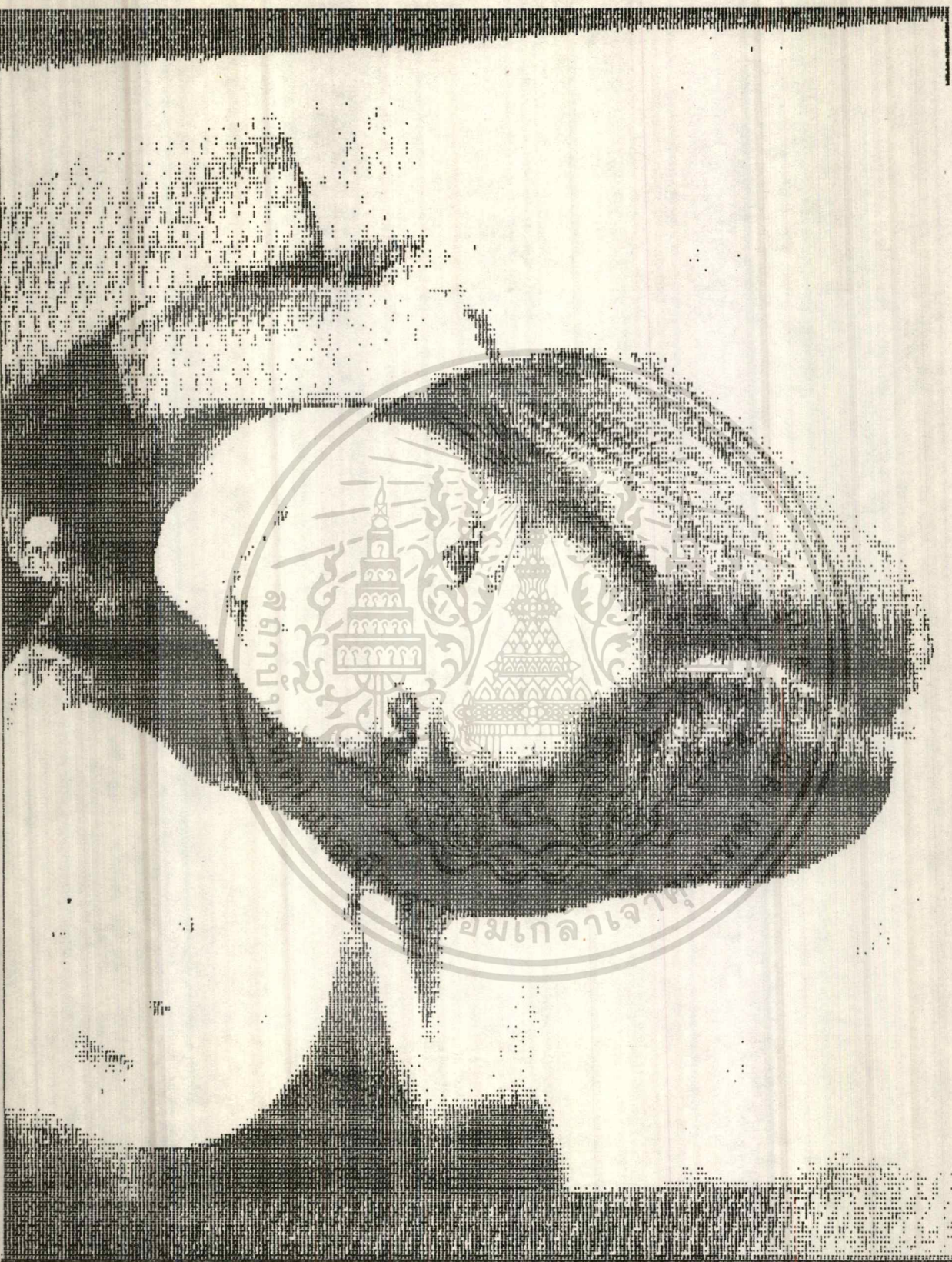
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
รูปที่ 4.4 แสดงภาพปกดี
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 รูปที่ 4.5 แสดงภาพที่ลดความสว่าง 2 ระดับ
 ไม่ว่าจะฉีดยาทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมีเหตุเปลี่ยนแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารรูปที่ 4.6 แสดงภาพที่ลดทอนความสว่าง 4 ระดับ ไปลงขนาดให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.7 แสดงภาพที่เพิ่มความสว่าง 2 ระดับนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับที่โรงเรียนเพื่อที่นักเรียนจะมีความสว่าง 2 ระดับนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรมส่งเสริมการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 รูปที่ 4.8 แสดงภาพที่เพิ่มความสว่าง 4 ระดับ
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.9 แสดงภาพปกติที่ปรับภาพจากโปรแกรมในวินโดวส์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 5

สรุปผลโครงการและข้อเสนอแนะ

จากการที่ได้สร้างโครงการ "การพัฒนาระบบประมวลผลสัญญาณภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์" (IMAGE WISE VIDEO DIGITIZER) ขึ้นมา ผลของโครงการนี้ได้ผลในระดับหนึ่ง โดยสามารถแสดงภาพออกที่หน้าจอ

โครงการนี้สามารถบันทึกภาพจากสัญญาณภาพรวมของอุปกรณ์ต่าง ๆ เช่น กล้องถ่ายภาพโทรทัศน์วงจรปิด กล้องถ่ายวีดีโอ เครื่องเล่นวีดีโอเทปได้ ความละเอียดของสัญญาณภาพเท่ากับ 512 X 512 จุด มีความเข้มของภาพ 64 ระดับ สามารถแสดง

ในการสั่งให้บันทึกภาพจากสัญญาณภาพรวมเข้ายังหน่วยความจำของเครื่องสำหรับภาพปกติทั่ว ๆ ไปดี แต่ในภาพที่มีความสว่างของภาพน้อย (ภาพมืด) บางครั้งภาพที่ได้จะมีลักษณะที่การเริ่มต้นบันทึกภาพไม่ตรงกับตำแหน่งเริ่มต้นของฟิล์ม แต่โดยการตั้งค่าแรงดันอ้างอิงในภาคแยกสัญญาณซิงค์ให้เหมาะสม

การบันทึกภาพสัญญาณภาพรวมที่เป็นสัญญาณสีภาพที่ได้ออกมาความชัดเจนดี แต่จะเห็นเป็นรอยร้าวอันเกิดจากการรบกวนของสัญญาณสีบางสี

เนื่องจากการทำงานของเครื่องมีความเร็วสูงมาก (ใช้ความถี่ 20 MHz) ประกอบกับตัวเครื่องมีส่วนประกอบของอุปกรณ์ไอซีจำนวนมากและการเชื่อมต่อวงจรไฟฟ้าของตัวเครื่องเดินด้วยสายไฟทั้งหมดทำให้เกิดสัญญาณรบกวนจากส่วนต่าง ๆ ได้ตั้งนั้นจึงต้องแก้ไขโดยการเดินสายกราวด์ของตัวเครื่องให้มีขนาดใหญ่ขึ้นกว่าปกติและต้องมีการจัดเรียงอุปกรณ์ในบางชุดให้เหมาะสมเพราะตัวเครื่องมีอุปกรณ์จำนวนมาก

แนวทางในการพัฒนา

เนื่องจากโครงการนี้ได้พัฒนาระบบประมวลผลสัญญาณภาพด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ทางดิจิทัล 512 X 512 จุดต่อภาพซึ่งเป็นภาพขาวดำ ซึ่งในงานบาง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

อย่างต้องการสัญญาณภาพสีที่มีความละเอียดมากจึงแนะนำให้ทำเป็นประมวลผลสัญญาณภาพสีขนาด 512 X 512 จุดต่อภาพโดยใช้หลักการเดียวกับโครงการนี้โดยเพิ่มส่วนของ A/D ให้เป็น 3 ส่วน โดยแยกสัญญาณ R G B ออกจากกัน แยกภาพสัญญาณต่างออกเหมือนทำการประมวลผลสัญญาณภาพขาวดำเป็น 3 ชุด แล้วนำสัญญาณที่ได้มารวมกันในตอนสุดท้ายก็จะได้ภาพสัญญาณสีที่มีขนาด 512 X 512 จุดต่อภาพ

ข้อเสนอแนะ

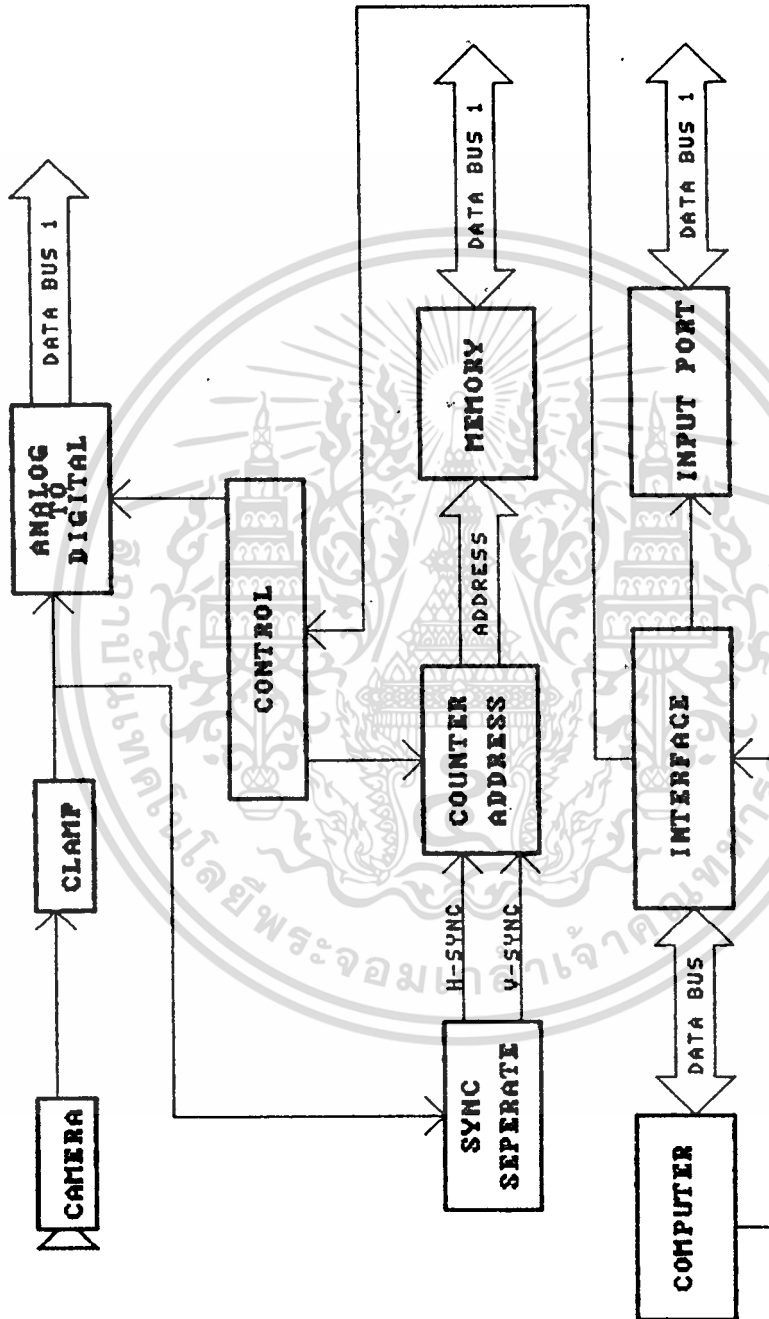
1. ควรเพิ่มความละเอียดให้มากขึ้นจะทำให้ภาพละเอียดขึ้น
2. ควรปรับปรุงวงจรส่วนหน้าของ A/D เพื่อให้สามารถปรับระดับสัญญาณที่ป้อนให้ได้
3. ควรเพิ่มหน่วยความจำ ให้สามารถเก็บข้อมูลภาพได้หลายภาพ
4. ควรใช้อุปกรณ์ที่มีคุณภาพดีเยี่ยม และการป้องกันสัญญาณรบกวน
5. พัฒนาโครงการให้สามารถบันทึกสัญญาณภาพสีได้

อุปสรรคในการทำโครงการ

1. สัญญาณรบกวนอันเกิดจากสัญญาณต่าง ๆ ภายในคอมพิวเตอร์มีผลทำให้การทำงานของเครื่องไม่แน่นอน
2. อุปกรณ์ที่ใช้บางครั้งเกิดมีสัญญาณรบกวนขึ้นเอง เช่น ป้อนความถี่ เข้าอินพุทของไอซีอินเวอร์เตอร์แล้ววัดความถี่ที่เอาต์พุทได้ไม่ตรงกัน
3. เนื่องจากประกอบวงจรโดยการเดินสายไฟ จึงบอบบางมากไม่ทนทาน
4. คู่มือการทำงานของ IC บางหมายเลขหาไม่ได้
5. อุปกรณ์บางตัวมีราคาแพงและหาซื้อลำบาก
6. เนื่องจากสัญญาณมีระดับความละเอียดสูงทำให้ยากต่อการจัดเก็บข้อมูลในแฟ้มภาพ

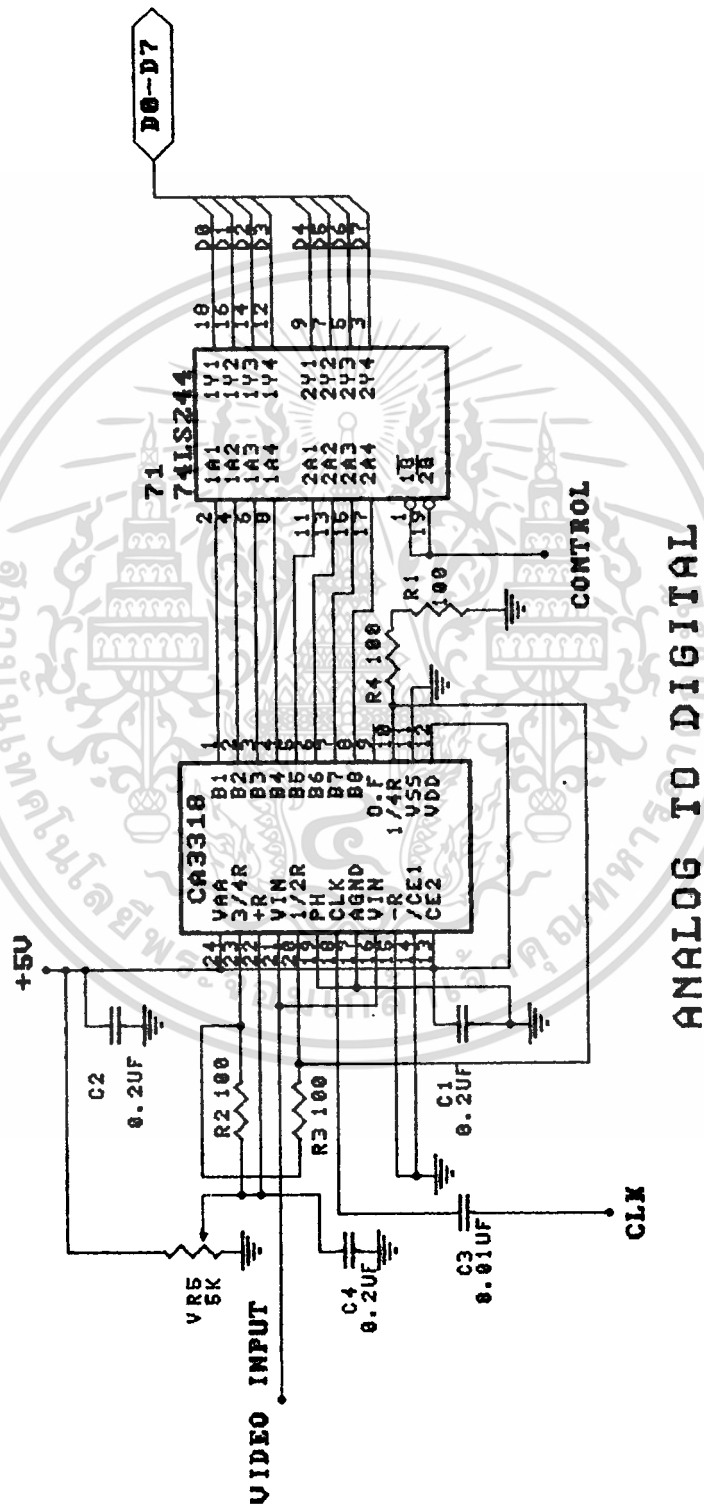


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

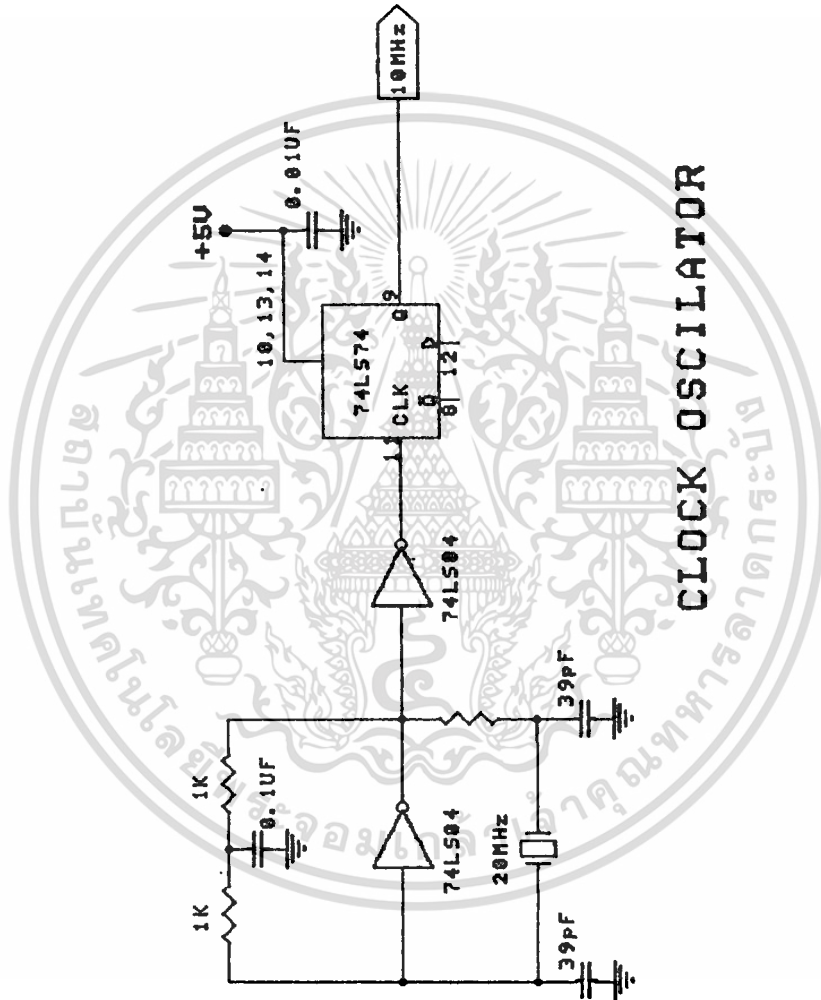


BLOCK DIAGRAM OF RECORD IMAGE BY MICROCOMPUTER

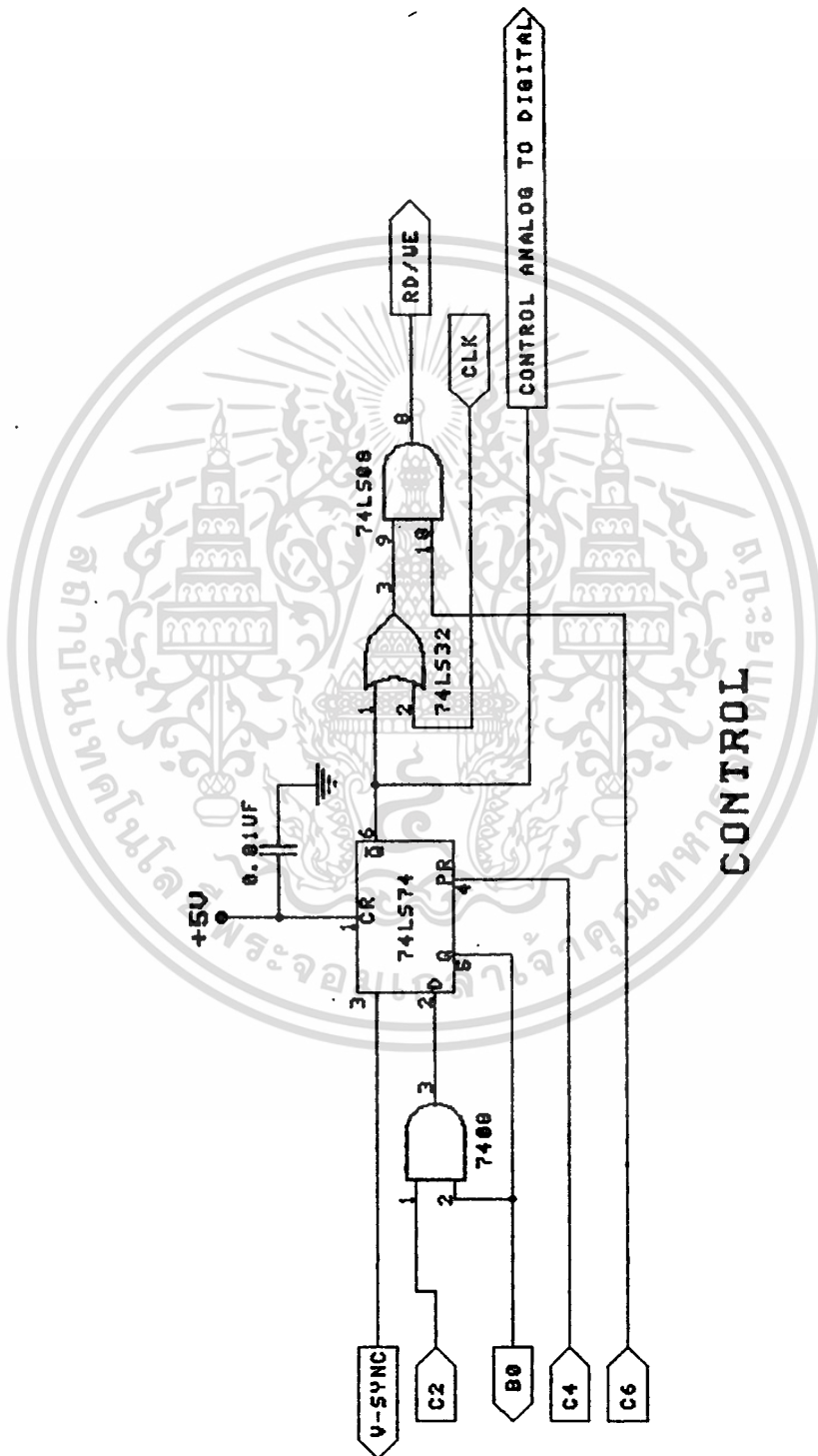
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



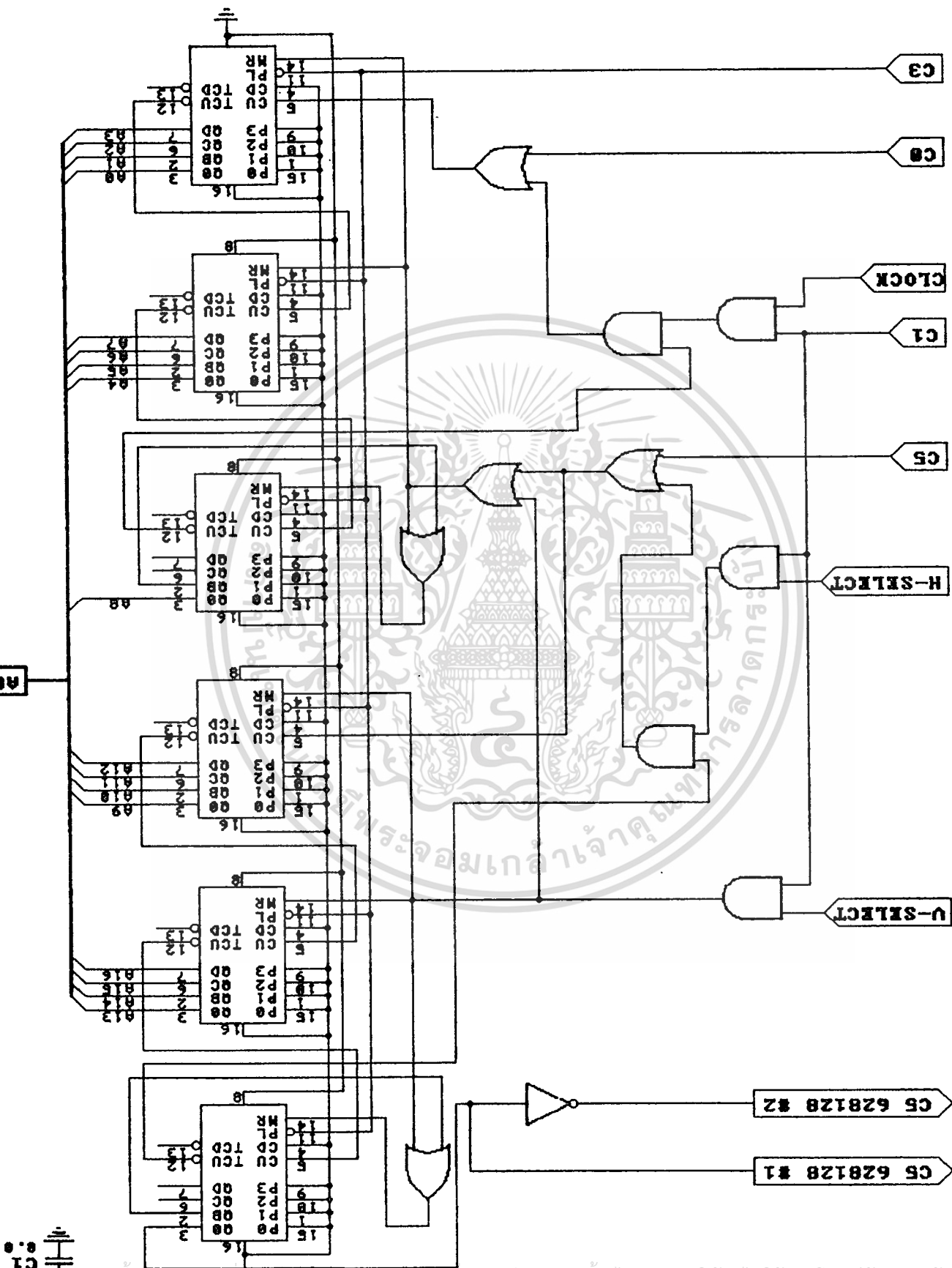
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



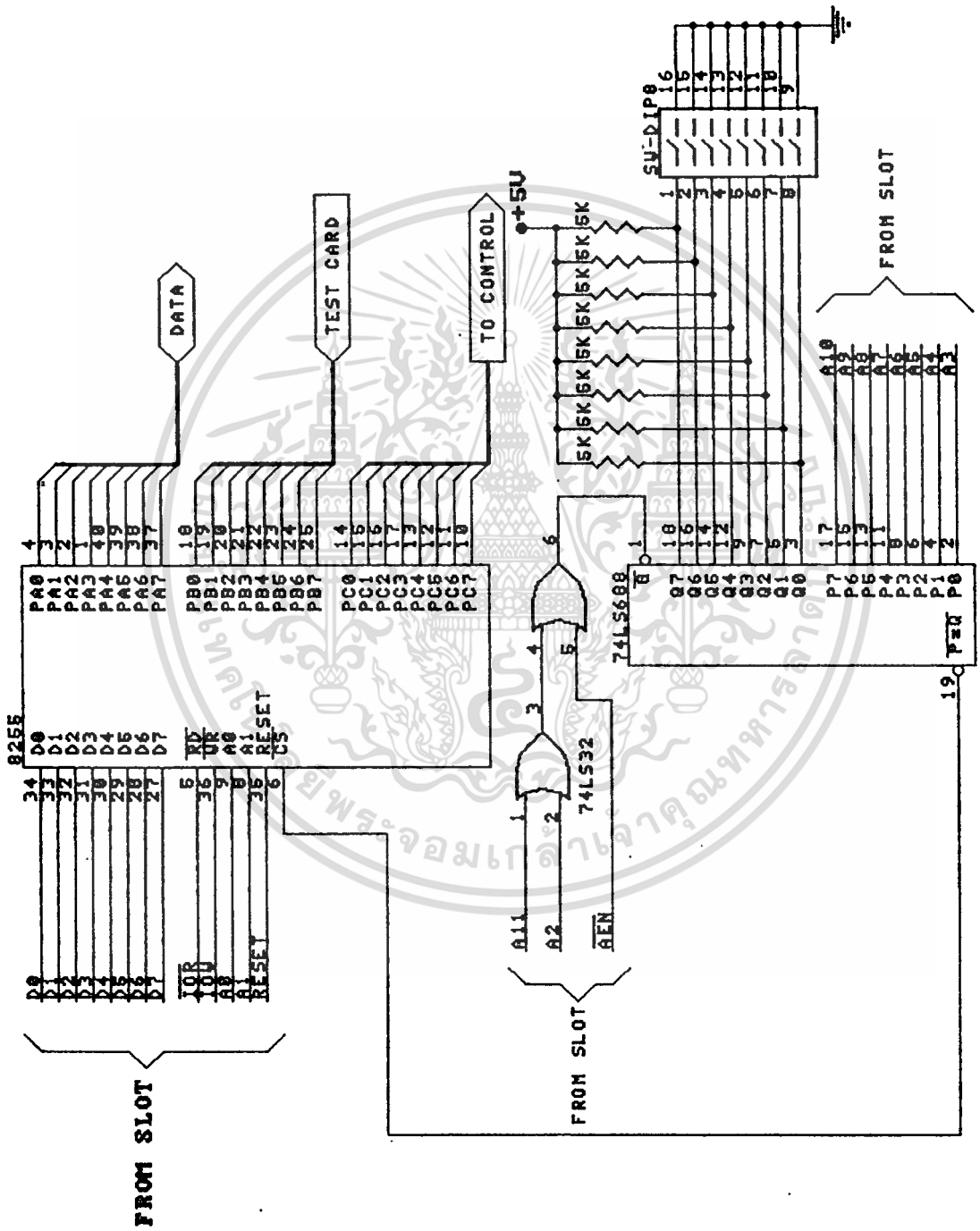
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

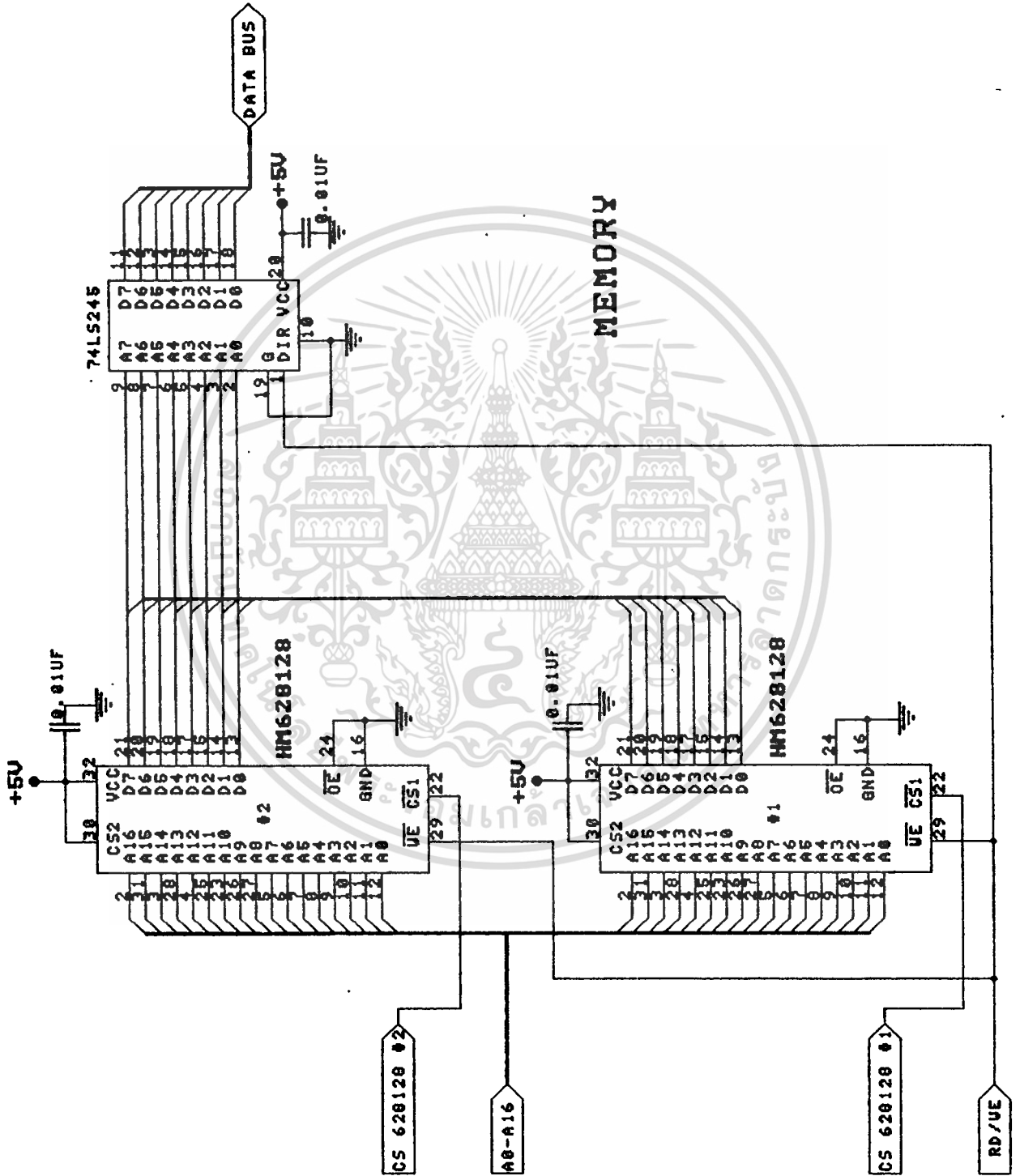


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

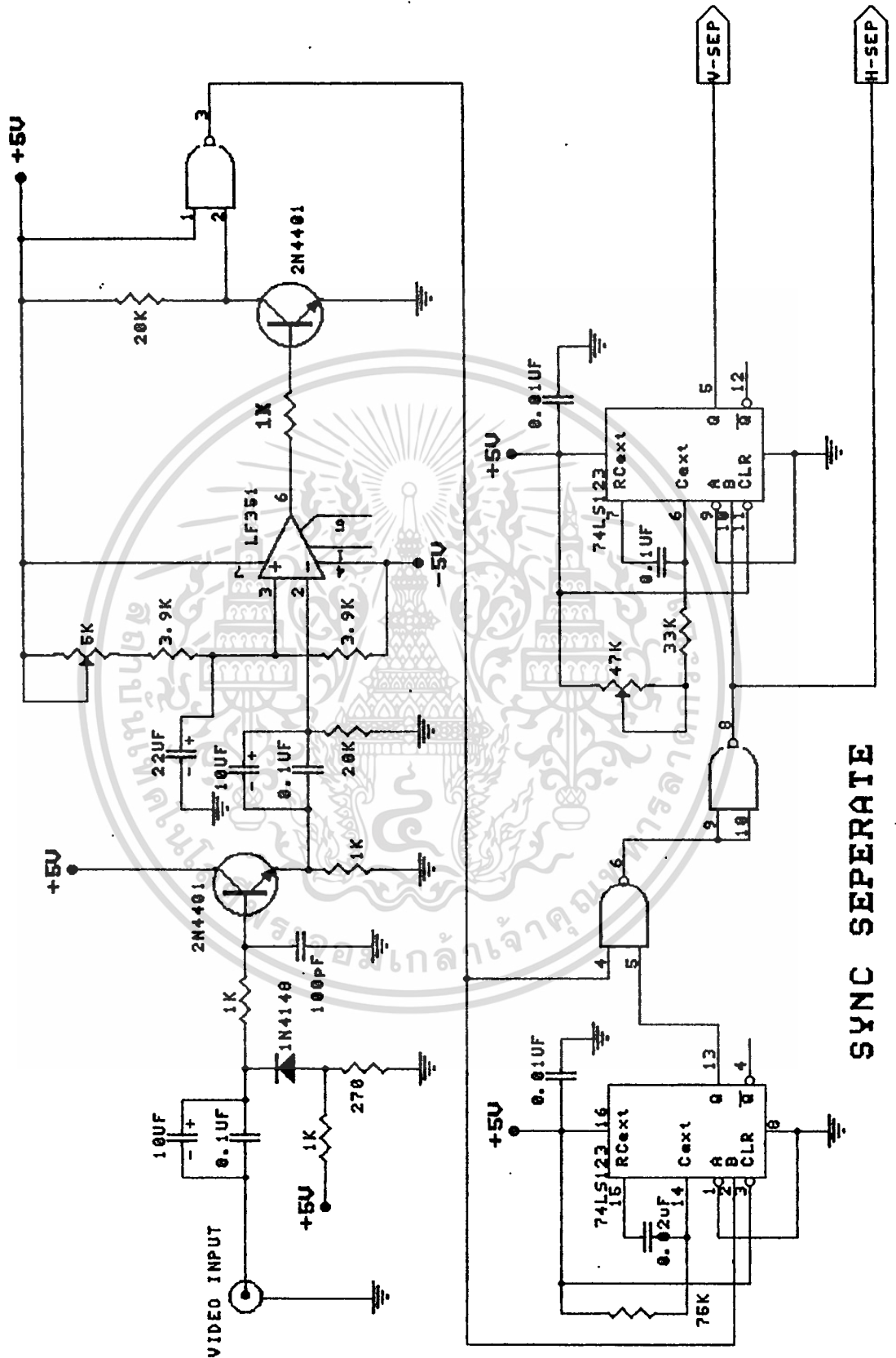


INTERFACE

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



SYNC SEPERATE

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

/* Project Tvmage.c */

#include<graphics.h>
#include<conio.h>
#include<stdio.h>
#include<alloc.h>
#include<ctype.h>
#include<dos.h>
#include "svga256.h"

#define MESSAGEX 130
#define MESSAGEY 564

#define UP 0x4B
#define DOWN 0x50
#define ESC 0x1b

#define _WHITE 243 /*53*/
#define _BLACK 244 /*0*/
#define _BLUE 245 /*251*/
#define _CYAN 246 /*245*/
#define _MAGENTA 247 /*130*/
#define _BROWN 248 /*136*/
#define _DARKGRAY 249 /*26*/
#define _LIGHTGRAY 250 /*29*/
#define _LIGHTBLUE 251 /*230*/
#define _LIGHTRED 252 /*206*/
#define _LIGHTCYAN 253 /*164*/
#define _LIGHTGREEN 254 /*250*/
#define _LIGHTMAGENTA 255 /*142*/

```

```

#define colorbox _LIGHTGRAY      /* set color block */
#define colorline _BLACK        /* line out      */
#define colortab _LIGHTRED      /* set color tab  */
#define colortab_nor _MAGENTA

#define speed 0                  /* Speed laser   */

#define colortext _LIGHTBLUE

#define PORT_A 0x300
#define PORT_B 0x301
#define PORT_C 0x302
#define CTRL_PORT 0x303

/***** function menu *****/

void Setcolor(void);
extern void far showimage(char far *,char far *,char far *,
                          char far *);
void Getimage(char far *Ptimage1,char far *Ptimage2,
              char far *Ptimage3,char far *Ptimage4);
void saveimage(char far *Ptimage1,char far *Ptimage2,
               char far *Ptimage3,char far *Ptimage4);

void graph(void);
void block();
void barstart(void);
void control();
void blockcontrol();
void Bar(int yy);
void sentv(void);
void printer(void);
void picture_to_mem(void);

```

```

unsigned char far *imagebuffer1, far *imagebuffer2,
               far *imagebuffer3, far *imagebuffer4,
               far *Ptimage1, far *Ptimage2, far *Ptimage3,
               far *Ptimage4, far *printerbuffer,
               far *printerbuffer1;

```

```

char menu(); void nmenu(int row); void remenu(int row);
void Image();
char menuimage(); void nmimage(int row); void reimage(int row);
void File();
char menufile(); void nmfile(int row); void refile(int row);
void Print(void);
void loadpic256(void);
void color(void);

```

```

/***** declar *****/

```

```

#define byte unsigned char
#define cword unsigned int
#define dword unsigned long

```

```

typedef struct{
    dword  bsize;
    dword  biwidth;
    dword  biheight;
    cword  biplanes;
    cword  biBitcount;
    dword  bicompression;

```

```

        dword  biypelspermeter;

        dword  biclrused;

        dword  biclrimportant;

}HEAD3;

HEAD3 tbitmapinfoheader;

```

```

typedef struct{

        cword  bftype;

        dword  bftype;

        cword  bfreserved1;

        cword  bfreserved2;

        dword  bfoffbits;

}HEAD1;

HEAD1 tbitmapfileheader;

```

```

typedef struct{

        HEAD3  bmiheader;

        .byte  bmicolors[1024];

}HEAD2;

HEAD2 tbitmapinfo;

```

```

int  rowmenu=180,amenu=0;

int  rowimage=180,aimage=0;

int  rowfile=180,afile=0;

int  rowsend=180,asend=0;

int  carmera=1;

```

```
int  light;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 static int imagefile=1;
 ไม่ว่าจะผิดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

int huge DetectVGA256()
{
    return(3);
}

/*****/

void main(void)
{
    char inch, chice;

    imagebuffer1 = farmalloc(65536);
    imagebuffer2 = farmalloc(65536);
    imagebuffer3 = farmalloc(65536);
    imagebuffer4 = farmalloc(65536);
    printerbuffer= farmalloc(65536);
    printerbuffer1= farmalloc(65536);

    if ((imagebuffer1 == NULL)|| (imagebuffer2 == NULL)||
        (imagebuffer3 == NULL)|| (imagebuffer4 == NULL)||
        (printerbuffer == NULL)|| (printerbuffer1 == NULL)){
        printf("Program too big to fit in memory ! \n");
        exit(0);
    }

    outporth(CTRL_PORT,0x92);                /* control port */
    outporth(PORT_C,0x4e);                   /* reset card */

    graph();

    block();
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

Setcolor();
setfillstyle(1,_BLACK);
bar(20,20,584,584);
barstart();
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTMAGENTA);
outtextxy(135,160,"The Image Wise Video Digitizer");
outtextxy(203,240,"Version 1.5");
outtextxy(115,320,"ED.Electronic and Computer Engineer");
outtextxy(145,400,"Copyright (c) 1994 by KMITL");
do{
control(1);
while((chice=menu())!='4'){
switch(chice){
case '1' : Image();break;
case '2' : File();break;
case '3' : Print();break;
}
}

setfillstyle(1,_BROWN);
bar(21,555,585,579);
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(120,556,"You want to Quit to DOS [Y/N] ? : ");
inch=getch();
if((inch=='y')||(inch=='Y'))

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ หากท่านมีข้อสงสัยหรือต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาติดต่อเจ้าหน้าที่บริการลูกค้าของ KMITL

```

closegraph();

printf("\a");

printf("thank you    see you again");

}

```

```
void graph()
```

```

{
    int mode,driver=DETECT,i;

    installuserdriver("Svga256",DetectVGA256);
    initgraph(&driver,&mode,"");
}

```

```

/*****

```

```
void control(char mode)
```

```

{
/*    */setfillstyle(1,_LIGHTBLUE);

    bar(556,21,778,103);

    setfillstyle(1,_BLUE);
    bar(775,21,778,103);
    bar(556,100,778,103);

    setfillstyle(1,_WHITE);

    bar(556,21,778,24);
    bar(556,21,559,103);
}

```

```

setcolor(_BLUE);
line(778,21,775,24);
line(778,21,776,24);
line(778,21,777,24);
line(778,21,778,24);
line(559,100,556,103);
line(559,100,557,103);
line(559,100,558,103);
line(559,100,559,103);

setfillstyle(1,colortab_nor);
bar(556,106,778,496);

setcolor(_LIGHTGREEN);
rectangle(556,106,778,496);
rectangle(557,107,777,495);
rectangle(558,108,776,494);
rectangle(559,109,775,493);

setcolor(_BLACK);
line(568,118,764,118);
line(568,119,764,119);
line(568,120,764,120);
line(568,118,568,484);
line(569,118,569,484);
line(570,118,570,484);

setcolor(_WHITE);
line(571,484,764,484);
line(764,121,764,484);

```

```

/* */ blockcontrol();

settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
setcolor(_LIGHTRED);
outtextxy(635,39,"KMITL");
outtextxy(574,69,"MENU CONTROL");
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");

setfillstyle(1,_BROWN);
bar(21,555,535,579);
settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(33,564,"This control and display Image Wise Video
Digitizer (512*512)");

switch(mode){

case 1:

settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,3);
setcolor(_LIGHTGREEN);
outtextxy(604,125,"MAIN MENU");
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(646,180,"Image");
outtextxy(646,230,"File ");
outtextxy(646,280,"Print");/*SEND*/
outtextxy(646,330,"Quit");
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้เฉพาะในโครงการวิจัยเท่านั้น มิอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ break; เนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

case 2:

```

settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,3);
setcolor(_LIGHTGREEN);
outtextxy(601,125,"IMAGE MENU");
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);

```

```

setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(646,180,"Play");
outtextxy(646,230,"Clear");
outtextxy(646,280,"+light");
outtextxy(646,330,"-light");
outtextxy(646,380,"Exit");
break;

```

case 3:

```

settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,3);
setcolor(_LIGHTGREEN);
outtextxy(606,125,"FILE MENU");
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);

```

```

setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(646,180,"Load");
outtextxy(646,230,"Save ");
outtextxy(646,280,"Exit ");
break;

```

}

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใด ๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

/***** barstart *****/

```

```

void barstart(void)

```

```

{

```

```

    setfillstyle(1,_LIGHTCYAN);

```

```

    bar(145,59,408,92);

```

```

    setfillstyle(1,_LIGHTBLUE);

```

```

    bar(135,67,398,100);

```

```

    settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);

```

```

    setcolor(_LIGHTMAGENTA);

```

```

    setcolor(_LIGHTRED);

```

```

    outtextxy(161,74,"Program Control Image");

```

```

}

```

```

/***** MENU *****/

```

```

char menu()

```

```

{

```

```

    char dh;

```

```

    do{

```

```

        settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);

```

```

        rmenu(rowmenu);

```

```

        dh=getch();

```

```

        rmmenu(rowmenu);

```

```

        if(dh==0){

```

```

            dh=getch();

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งยังมีสิทธิ์เปลี่ยนแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

switch(dh){

    case UP : rowmenu-=50;amenu--;

                if(rowmenu<180){

                    rowmenu=330;

                    amenu=3;

                }break;

    case DOWN: rowmenu+=50;amenu++;

                if(rowmenu>330){

                    rowmenu=180;

                    amenu=0;

                }break;

}

if(dh==ESC){

    printf("\a");

    return('4');

}

}while(dh!='\r');

return(amenu+'1');

}

```

```
void nmmenu(int row)
```

```
{

    setfillstyle(1,colortab_nor);
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ส่วนตัวสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใด `setcolor(LIGHTBLUE);` งเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

switch(row){
    case 180 : outtextxy(646,180,"Image");break;
    case 230 : outtextxy(646,230,"File ");break;
    case 280 : outtextxy(646,280,"Print");break;
    case 330 : outtextxy(646,330,"Quit ");break;
}
}

void remenu(int row)
{
    setfillstyle(1,colortab);
    Bar(row);
    setcolor(_LIGHTGREEN);
    switch(row){
        case 180 : outtextxy(646,180,"Image");break;
        case 230 : outtextxy(646,230,"File ");break;
        case 280 : outtextxy(646,280,"Print");break;
        case 330 : outtextxy(646,330,"Quit ");break;
    }
}
}

```

/****** IMAGE *****/

```

void Image()
{
    char chice,data;
    int c2,c3;
    long count;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆที่ `control(2)` ให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

while((chice=menuimage())!='5'){
    blockcontrol();
    setcolor(colortext);

    switch(chice){
        case '1' : /* Play */
            if(imagefile!=1) Setcolor();
            imagefile = 1;
            outtextxy(623,530,"** Play **");
            setfillstyle(1,_BROWN);
            bar(21,555,535,579);
            settextstyle(TRIPLEX_FONT,
                HORIZ_DIR,1);
            setcolor(_LIGHTBLUE);
            outtextxy(180,556,"press any key
                to stop");
            Getimage(imagebuffer1,imagebuffer2,
                imagebuffer3,imagebuffer4);
            do{
                showimage(imagebuffer1,
                    imagebuffer2,imagebuffer3
                    ,imagebuffer4);
                Getimage(imagebuffer1,imagebuffer2,
                    imagebuffer3,imagebuffer4);
            }while(!kbhit());
            getch();
            printf("\a");
            carmera=1;
            setfillstyle(1,_BROWN);
            bar(21,555,535,579);

```

```

settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);

outtextxy(33,564,"This control and
          display Image Wise Video
          Digitizer (512*512)");

blockcontrol();

settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");
break;

case '2' : /* Clear */
outtextxy(623,530,"** Clear **");
clearviewport();
block();
Setcolor();
imagefile=1;
barstart();
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTMAGENTA);

outtextxy(135,160,"The Image Wise
          Video Digitizer");

outtextxy(203,240,"Version 1.5");

outtextxy(115,320,"ED.Electronic and
          Computer Engineer");

outtextxy(145,400,"Copyright (c) 1994
          by KMITL");

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น; ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาหรือข้อมูลของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");
printf("\a");
break;
case '3' : /* +light */
outtextxy(620,530,"** +light **");
for(c2=(20+1);c2<(512+20+1);c2++)
for(c3=(20+1);c3<(512+20+1);c3++)
putpixel(c3,c2,(getpixel(c3,
c2)+5));
printf("\a");
blockcontrol();
settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");
break;
case '4' : /* -light */
outtextxy(620,530,"** -light **");
for(c2=(20+1);c2<(512+20+1);c2++)
for(c3=(20+1);c3<(512+20+1);c3++){
if((data=(getpixel(c3,c2)-5))>0)
putpixel(c3,c2,data);
else
putpixel(c3,c2,0);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้เผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตจากศูนย์บริการวิชาการ
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        printf("\a");
        blockcontrol();
        settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
        setcolor(_LIGHTBLUE);
        outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");

        break;
    }
}
rowimage=180;
aimage=0;
control(1);
}
char menuimage()
{
    char dh;
    do{
        settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
        reimage(rowimage);
        dh=getch();
        nmimage(rowimage);
        if(dh==0){
            dh=getch();
            switch(dh){
                case UP : rowimage-=50;aimage--;
                    if(rowimage<180){
                        rowimage=380;
                        aimage=4;
                    }break;
            }
        }
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        case DOWN: rowimage+=50; aimage++;
                if(rowimage>380){
                        rowimage=180;
                        aimage=0;
                }break;
        }
}

if(dh==ESC)
    return('5');

}while(dh!='\r');
return(aimage+'1');
}

void nmimage(int row)
{
    setfillstyle(1,colortab_nor);
    Bar(row);
    setcolor(_LIGHTBLUE);

    switch(row){
        case 180 : outtextxy(646,180,"Play");break;
        case 230 : outtextxy(646,230,"Clear");break;
        case 280 : outtextxy(646,280,"+light");break;
        case 330 : outtextxy(646,330,"-light");break;
        case 380 : outtextxy(646,380,"Exit");break;
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void reimage(int row)
{
    setfillstyle(1,colortab);
    Bar(row);
    setcolor(_LIGHTGREEN);
    switch(row){
        case 180 : outtextxy(646,180,"Play");break;
        case 230 : outtextxy(646,230,"Clear");break;
        case 280 : outtextxy(646,280,"+light");break;
        case 330 : outtextxy(646,330,"-light");break;
        case 380 : outtextxy(646,380,"Exit");break;
    }
}

/***** FILE *****/

void File()
{
    char chice;
    control(3);
    while((chice=menufile())!='3'){
        blockcontrol();
        setcolor(colortext);

        switch(chice){
            case '1' : /* Load */
                outtextxy(623,530,"** Load **");

```

```

setfillstyle(1,_BROWN);
bar(21,555,535,579);
settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);

outtextxy(33,564,"This control and
          display Image Wise Video
          Digitizer (512*512)");

settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");
break;
case '2' : /* Save */
outtextxy(623,530,"** Save **");
saveimage(imagebuffer1,imagebuffer2,
imagebuffer3,imagebuffer4);
blockcontrol();
printf("\a");
setfillstyle(1,_BROWN);
bar(21,555,535,579);
settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);

outtextxy(33,564,"This control and
          display Image Wise Video
          Digitizer (512*512)");

settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
setcolor(_LIGHTBLUE);
outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");
break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

rowfile=180;
afile=0;
control(1);
}

```

```

char menufile()
{
char dh;

do{
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
refile(rowfile);
dh=getch();
nmfile(rowfile);

if(dh==0){
dh=getch();
switch(dh){
case UP : rowfile-=50;afile--;
if(rowfile<180){
rowfile=180;
afile=2;
}break;

case DOWN: rowfile+=50;afile++;
if(rowfile>280){
rowfile=180;
afile=0;
}break;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        if(dh==ESC)
            return('3');
    }while(dh!='\r');
    return(afile+'1');
}

void nmfile(int row)
{
    setfillstyle(1,colortab_nor);
    Bar(row);
    setcolor(_LIGHTBLUE);
    switch(row){
        case 180 : outtextxy(646,180,"Load");break;
        case 230 : outtextxy(646,230,"Save");break;
        case 280 : outtextxy(646,280,"Exit");break;
    }
}

void refile(int row)
{
    setfillstyle(1,colortab);
    Bar(row);
    setcolor(_LIGHTGREEN);
    switch(row){
        case 180 : outtextxy(646,180,"Load");break;
        case 230 : outtextxy(646,230,"Save");break;
        case 280 : outtextxy(646,280,"Exit");break;
    }
}

```

```

/***** Print *****/

```

```

void Print(void)

```

```

{
    blockcontrol();
    setcolor(colortext);
    outtextxy(620,530,"** Print **");
    printer();
    blockcontrol();
    settxtstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,2);
    setcolor(_LIGHTBLUE);
    outtextxy(589,535,"UP OR DOWN");
}

```

```

/*****/

```

```

void block()

```

```

{
    graph(); /* 800*600 color 256 */
    setfillstyle(1,colorbox);
    bar(1,1,799,19);
    bar(1,1,19,599);

    bar(780,1,799,599);
    bar(1,580,799,599);

```

```

/*****/

```

```

setfillstyle(1,_WHITE);

```

```

bar(0,0,799,3);

```

```

bar(0,0,3,599);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ หากมีข้อผิดพลาดหรือต้องการเปลี่ยนแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

setfillstyle(1,_DARKGRAY);
bar(796,0,799,599);
bar(0,596,799,599);

```

```

setcolor(_WHITE);
line(799,0,796,3);
line(0,599,3,596);
line(799,0,796,0);
line(799,0,796,1);
line(799,0,796,2);
line(0,599,2,596);
line(0,599,1,596);
line(0,599,0,596);

```

```

/***** IN *****/

```

```

setfillstyle(1,_BLACK);
bar(17,17,782,20);
bar(17,17,20,582);
setfillstyle(1,_WHITE);
bar(780,18,782,582);
bar(18,580,782,582);

```

```

setcolor(_BLACK);
line(780,20,782,18);
line(20,580,18,582);

line(780,20,781,18);
line(780,20,780,18);

line(20,580,18,581);

```

```

line(20,580,18,580);

```

***** BLOCK IMAGE *****/

```
setfillstyle(1,colorbox);
bar(535,17,555,585);
bar(17,535,555,555);
```

```
setfillstyle(1,_WHITE);
bar(535,18,538,538);
bar(18,535,538,538);
```

```
setcolor(_BLACK);
line(535,20,538,17);
line(535,20,537,17);
line(535,20,536,17);
line(535,20,535,17);
```

```
line(20,535,17,538);
line(20,535,17,537);
line(20,535,17,536);
line(20,535,17,535);
```

```
setcolor(colorline);
rectangle(20,20,535,535);
```

***** BLOCK TEXT *****/

```
setfillstyle(1,_BLACK);
bar(17,552,538,555);
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่สามารถคัดลอกหรือเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

```

stload:

    setfillstyle(1,_BROWN);

    bar(21,555,535,579);

    settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);

setcolor(_LIGHTBLUE);

    outtextxy(130,556,"file name (bmp) : ");

    count=0;

    name[0]='\0';

    do{

        pname=name;

        setfillstyle(1,_BROWN);

        bar(300,555,500,579);

        outtextxy(300,556,pname);

        data=getch();

        if(data==0x1b){ /* esc*/

            setfillstyle(1,_BROWN);

            bar(21,555,535,579);

            settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);

            setcolor(_LIGHTBLUE);

            outtextxy(33,564,"This control and display Image Wise

                                Video Digitizer (512*512)");

            return;

        }

        if(data!=0){

            if(data=='\b'){

                if(count!=0){

                    name[count-1]='\0';

                    count--;

                }
            }
        }
    }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        else{
            name[count]=data;
            name[count+1]='\0';
            if(count<14) count++;
        }
    }

    else getch();          /* function key */
}while(name[count-1]!='\r');
name[count-1]='\0';

if((fi=fopen(name,"rb"))!=NULL){
    printf("\a");
    setfillstyle(1,_BROWN);
    bar(21,555,535,579);
    setttextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
    setcolor(_LIGHTBLUE);
    outtextxy(130,556,"error open file ");
    sleep(1);
    goto stload;
}

camera=0;                /* it is image file no camera */
setfillstyle(1,_BLACK);  /* clrscr to load */
bar(20,20,534,534);

fread(&tbitmapfileheader,sizeof(tbitmapfileheader),1,fi);
fread(&tbitmapinfoheader,sizeof(tbitmapinfoheader),1,fi);
fread(&tbitmapinfo.bmicolors,(sizeof(tbitmapinfo.bmicolors)-
(13*4)),1,fi);

```

```
/* set color */
```

```
if((tbitmapinfoheader.biwidth) != (512) ) imagefile=0;
else imagefile=1;
```

```
if(tbitmapinfo.bmicolors[64*4]!=0xfc) imagefile=0;
else imagefile=1;
```

```
if(tbitmapinfoheader.biBitCount==8)
    /*-13 is reserve to menu*/
    for(count=0;count<(256-13);count++){
        _DH=(tbitmapinfo.bmicolors[((count)*4)+2])>>2;
        _CH=(tbitmapinfo.bmicolors[((count)*4)+1])>>2;
        _CL=(tbitmapinfo.bmicolors[((count)*4)+0])>>2;
        _AH=0x10;
        _AL=0x10;
        _BX=count;
        geninterrupt(0x10);
    }
```

```
if(tbitmapinfoheader.biBitCount==4)
    for(count=0;count<16;count++){
        _DH=((tbitmapinfo.bmicolors[((count)*4)+2])>>2);
        _CH=((tbitmapinfo.bmicolors[((count)*4)+1])>>2);
        _CL=((tbitmapinfo.bmicolors[((count)*4)+0])>>2);
        _AH=0x10;
        _AL=0x10;
        _BX=count;
        geninterrupt(0x10);
```

```

/*display picture */

fseek(fi,(tbitmapfileheader.bfoffbits),SEEK_SET);

if(tbitmapinfoheader.bibitcount==4){
    for(k=tbitmapinfoheader.biheight+y;k>y;k--){
        for(j=x;j<tbitmapinfoheader.biwidth+x;j+=2){
            data=getc(fi);
            putpixel(j+1,k,data&0x0f);
            putpixel(j,k,data>>4);
        }
        fclose(fi);
        printf("\a");
    }
}
if(tbitmapinfoheader.bibitcount==8){
    paintbrush = (tbitmapfileheader.bfsize-
        (
            (tbitmapinfoheader.biwidth
            *tbitmapinfoheader.biheight
            )
            +tbitmapfileheader.bfoffbits
        )
        )
        /tbitmapinfoheader.biheight;

    if(imagefile==1){
        for(k=tbitmapinfoheader.biheight+y;k>y;k--){
            for(j=x;j<tbitmapinfoheader.biwidth+x+paintbrush;j++){
                putpixel(j,k,getc(fi));
            }
        }
    }
}

```

```

else{
    if(tbitmapinfoheader.biheight>512){
        fseek(fi,((tbitmapinfoheader.biheight-512) *
            (tbitmapinfoheader.biwidth+paintbrush)),SEEK_CUR);
        if(tbitmapinfoheader.biwidth>512){
            for(k=512+y;k>y;k--){
                for(j=x;j<512+x+paintbrush;j++){
                    putpixel(j,k,getc(fi));
                }
                fseek(fi,tbitmapinfoheader.biwidth/*-paintbrush*/
                    -512,SEEK_CUR);
            }
        }
        else{
            for(k=512+y;k>y;k--){
                for(j=x;j<tbitmapinfoheader.biwidth+x+
                    paintbrush;j++){
                    putpixel(j,k,getc(fi));
                }
            }
        }
    }
    else{
        if(tbitmapinfoheader.biwidth>512){
            for(k=tbitmapinfoheader.biheight+y;k>y;k--){
                for(j=x;j<512+x+paintbrush;j++){
                    putpixel(j,k,getc(fi));
                }
                fseek(fi,tbitmapinfoheader.biwidth/*-paintbrush*/
                    -512,SEEK_CUR);
            }
        }
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

else{
    for(k=tbitmapinfoheader.biheight+y;k>y;k--)
        for(j=x;j<tbitmapinfoheader.biwidth+x+
            paintbrush;j++)
            putpixel(j,k,getc(fi));
    }
}
}
fclose(fi);
printf("\a");
}
}
void blockcontrol()
{
    settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,2);

    setfillstyle(1,_CYAN);
    bar(556,500,778,575);
    setfillstyle(1,_WHITE);
    bar(556,500,778,503);
    bar(556,500,559,575);
    setfillstyle(1,_LIGHTCYAN);
    bar(556,572,778,575);
    bar(775,500,778,575);
    setcolor(_WHITE);
    line(778,500,775,503);
    line(778,500,775,502);
    line(778,500,775,501);
    line(778,500,775,500);
}

```

```

line(559,572,556,575);
line(559,572,556,574);
line(559,572,556,573);
line(559,572,556,572);
}

```

```

/***** Getimage *****/

```

```

void Getimage(char far *Pimage1,char far *Pimage2,char far
    *Pimage3,char far *Pimage4)

```

```
{
```

```
    unsigned int lpline,lpdot,err;
```

```
    long ct=0;
```

```
    outportb(PORT_B,0x4e);
```

```
    while((inportb(PORT_B))&&(ct<60000)){
```

```
        outportb(PORT_C,0x5a);
```

```
        ++ct;
```

```
    }
```

```
    if(ct==60000) err=1;
```

```
    else err = 0;
```

```
    if(!err){
```

```
        outportb(PORT_C,0x5e);
```

```
        outportb(PORT_C,0x54);
```

```
        outportb(PORT_C,0x5c);
```

```
        for(lpline=0;lpline<128;lpline++){
```

```
            for(lpdot=0;lpdot<512;lpdot++){
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้าม*Pimage1นี้=inportb(PORT_A);ของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        Ptimage1++;
        outportb(PORT_C,0x5d);
        outportb(PORT_C,0x5c);
    }
    outportb(PORT_C,0x7c);
}

for(lpline=0;lpline<128;lpline++){
    for(lpdot=0;lpdot<512;lpdot++){
        *Ptimage2 = inportb(PORT_A);
        Ptimage2++;
        outportb(PORT_C,0x5d);
        outportb(PORT_C,0x5c);
    }
    outportb(PORT_C,0x7c);
    outportb(PORT_C,0x5c);
}
outportb(PORT_C,0xdc); /* change field */
outportb(PORT_C,0xdc); /* change field */

for(lpline=0;lpline<128;lpline++){
    for(lpdot=0;lpdot<512;lpdot++){
        *Ptimage3 = inportb(PORT_A);
        Ptimage3++;
        outportb(PORT_C,0x5d);
        outportb(PORT_C,0x5c);
    }
    outportb(PORT_C,0x7c);
    outportb(PORT_C,0x5c);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของโรงเรียนเซนต์จอร์จวิทยา ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

for(lpline=0;lpline<128;lpline++){
    for(lpdot=0;lpdot<512;lpdot++){
        *Ptimage4 = inportb(PORT_A);
        Ptimage4++;
        outportb(PORT_C,0x5d);
        outportb(PORT_C,0x5c);
    }
    outportb(PORT_C,0x7c);
    outportb(PORT_C,0x5c);
}
outportb(PORT_C,0x4E);
outportb(PORT_C,0x5e);
}
else
for(ct=0;ct<65535;ct++,Ptimage1++)
    *Ptimage1=0;
}

/***** Setcolor *****/

```

```
void Setcolor(void)
```

```

{
    FILE *fi;
    int count;
    if((fi=fopen("graymap.img","rb"))==NULL){
        printf("\a");
        printf("error to open file graymap.img ");

```

```

/* exit(0); */

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใด ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

fread(&tbitmapinfo.bmicolors,sizeof(tbitmapinfo.bmicolors),
    1,fi);

fseek(fi,0,SEEK_SET);

for(count=0;count<256;count++){
    _CL=getc(fi)>>2;
    _CH=getc(fi)>>2;
    _DH=getc(fi)>>2;
    _AH=0x10;
    _AL=0x10;
    _BX=count;
    geninterrupt(0x10);
    getc(fi);
}
}

void Bar(int yy)
{
    bar(580,yy-1,753,yy+21);
}

/***** Saveimage *****/
:
void saveimage(char far *Pimage1,char far *Pimage2,char far
    *Pimage3,char far *Pimage4)
{
    #define word unsigned int
    #define dword unsigned long
    #define byte unsigned char
    ศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
    ไม่ว่าจะกรณีใดๆก็ตาม ต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

```

FILE *filecolor,*out;

int count,c3;

long c2;

char *ptname,name[15],data;

tbitmapinfoheader.bisize          = 40;
tbitmapinfoheader.biwidth         = 512;
tbitmapinfoheader.biheight        = 512;
tbitmapinfoheader.biplanes        = 1;
tbitmapinfoheader.bibitcount      = 8;
tbitmapinfoheader.bicompression   = 0;
tbitmapinfoheader.bisizeimage     = 262144;
tbitmapinfoheader.bixpelspermeter = 0;
tbitmapinfoheader.biypelspermeter = 0;
tbitmapinfoheader.biclrused       = 256;
tbitmapinfoheader.biclrimportant  = 256;

tbitmapfileheader.bftype          = 19778;
tbitmapfileheader.bfsize          = 268222;
tbitmapfileheader.bfreserved1     = 0;
tbitmapfileheader.bfreserved2     = 0;
tbitmapfileheader.bfoffbits       = 1078;

st:

setfillstyle(1,_BROWN);
bar(21,555,535,579);
settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
setcolor(_LIGHTBLUE);

outtextxy(130,556,"file name (bmp) : ");

count=0;
name[0]='\0';

```

```

do{

    ptname=name;

    setfillstyle(1,_BROWN);

    bar(300,555,500,579);

    outtextxy(300,556,ptname);

    data=getch();

    if(data==0x1b){                                /* esc*/

        setfillstyle(1,_BROWN);bar(21,555,535,579);

        settextstyle(DEFAULT_FONT,HORIZ_DIR,1);

        setcolor(_LIGHTBLUE);

        outtextxy(33,564,"This control and display Image Wise

        Video Digitizer (512*512)");

        return;

    }

    if(data!=0){

        if(data=='\b'){

            if(count!=0){

                name[count-1]='\0';

                count--;

            }

        }

        else{

            name[count]=data;

            name[count+1]='\0';

            if(count<14) count++;

        }

    }

    else getch();                                /* function key */

}while(name[count-1]!='\r');

name[count-1]='\0';

```

```

if((out=fopen(name,"wb"))==NULL){
    printf("\a");
    setfillstyle(1,_BROWN);
    bar(21,555,535,579);
    settextstyle(TRIPLEX_FONT,HORIZ_DIR,1);
    setcolor(_LIGHTBLUE);
    outtextxy(130,556,"error open file ");
    delay(1000);
    goto st;
}
fwrite(&tbitmapfileheader,sizeof(tbitmapfileheader),1,out);
fwrite(&tbitmapinfoheader,sizeof(tbitmapinfoheader),1,out);
fwrite(&tbitmapinfo.bmicolors,sizeof(tbitmapinfo.bmicolors),1
,out);

for(c2=(512+20);c2>=(20+1);c2--)
    for(c3=(20+1);c3<(512+20+1);c3++)
        putc(getpixel(c3,c2),out);

fclose(out);
}

```

```

/***** Printer *****/

```

```

void printer(void)
{
    unsigned double lp;
    char tem,tem1,tem2,tem3;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

int b,c,row,col;

int seg,ppoint,pcount;

Ptimage1=printerbuffer1;

for(row=(512+20);row>=(20);row-=2){

    for(col=(512+20+1);col>(20+1);col-=2){

        *Ptimage1=(getpixel(col,row)+getpixel((col-1),(row-1)))/2;

        Ptimage1++;

    }

}

Ptimage1=printerbuffer1;
Ptimage2=printerbuffer;

for(lp=0;lp<65520;lp+=4){

    tem = 0;tem1=0;tem2=0;

    tem3=*Ptimage1;

    if (tem3 > 28) { tem |= 0xc0; tem1 |= 0xc0; tem2 |= 0xc0;}
    else if(tem3 > 24) { tem |= 0xc0; tem1 |= 0xc0; tem2 |= 0x80;}
    else if(tem3 > 22) { tem |= 0xc0; tem1 |= 0xc0; tem2 |= 0x00;}
    else if(tem3 > 20) { tem |= 0xc0; tem1 |= 0x80; tem2 |= 0x00;}
    else if(tem3 > 16) { tem |= 0xc0; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}
    else if(tem3 > 10) { tem |= 0x80; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}

    tem3=*(Ptimage1+1);

    if (tem3 > 28) { tem |= 0x30; tem1 |= 0x30; tem2 |= 0x30;}
    else if(tem3 > 24) { tem |= 0x30; tem1 |= 0x30; tem2 |= 0x20;}
    else if(tem3 > 22) { tem |= 0x30; tem1 |= 0x30; tem2 |= 0x00;}

```

```

else if(tem3 > 20) { tem |= 0x30; tem1 |= 0x20; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 16) { tem |= 0x30; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 10) { tem |= 0x20; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}

```

```
tem3=*(Ptimage1+2);
```

```

if      (tem3 > 28) { tem |= 0x0c; tem1 |= 0x0c; tem2 |= 0x0c;}
else if(tem3 > 24) { tem |= 0x0c; tem1 |= 0x0c; tem2 |= 0x08;}
else if(tem3 > 22) { tem |= 0x0c; tem1 |= 0x0c; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 20) { tem |= 0x0c; tem1 |= 0x08; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 16) { tem |= 0x0c; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 10) { tem |= 0x08; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}

```

```
tem3=*(Ptimage1+3);
```

```

if      (tem3 > 28) { tem |= 0x03; tem1 |= 0x03; tem2 |= 0x03;}
else if(tem3 > 24) { tem |= 0x03; tem1 |= 0x03; tem2 |= 0x02;}
else if(tem3 > 22) { tem |= 0x03; tem1 |= 0x03; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 20) { tem |= 0x03; tem1 |= 0x02; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 16) { tem |= 0x03; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}
else if(tem3 > 10) { tem |= 0x02; tem1 |= 0x00; tem2 |= 0x00;}

```

```
*Ptimage2=tem;
```

```
*(Ptimage2+16320)=tem1;
```

```
*(Ptimage2+32640)=tem2;
```

```
Ptimage1+=4;
```

```
Ptimage2++;
```

```

/* Print screen to printer */
/* Init printer */
    biosprint(1,0,0);
    biosprint(0,27,0);
    biosprint(0,51,0);
    biosprint(0,24,0);

/* Print to printer */

ppoint = 16320;
for(b=0;b<64;b++){
    for(a=0;a<5;a++){
        biosprint(0,dgraph[a],0);
        seg=ppoint;
        for(c=0;c<256;c++,ppoint-=64){
            biosprint(0,printerbuffer[ppoint] ^ 0xff,0);
            biosprint(0,printerbuffer[ppoint+16320] ^ 0xff,0);
            biosprint(0,printerbuffer[ppoint+32640] ^ 0xff,0);
        }
        ppoint=seg;
        ppoint++;

        biosprint(0,10,0);
        biosprint(0,13,0);
    }
}

```

```

;*****
;*****
;***** Program tvimage.asm (c+asm) *****
;*****
;*****
;*****

```

```

_TEXT GROUP PROG
PROG SEGMENT BYTE PUBLIC 'CODE'
PUBLIC _showimage
ASSUME CS:_TEXT

```

```

;*****
;***** showimage *****
;*****

```

```

_showimage proc far
    push bp
    jmp show

```

```

dataseg1 dw ?
dataoff1 dw ?
dataseg2 dw ?
databff2 dw ?
dataseg3 dw ?
dataoff3 dw ?
dataseg4 dw ?
dataoff4 dw ?

```

show:

```
push    sp
```

```
mov     bp,sp
```

```
push    ds
```

```
push    es
```

```
push    si
```

```
push    di
```

```
movax,cs
```

```
movds,ax
```

```
mov     ax,[bp+8+2]           ;seg
```

```
mov     dataseg1,ax
```

```
mov     ax,[bp+6+2]           ;offset
```

```
mov     dataoff1,ax
```

```
mov     ax,[bp+12+2]          ;seg
```

```
mov     dataseg2,ax
```

```
mov     ax,[bp+10+2]          ;offset
```

```
mov     dataoff2,ax
```

```
mov     ax,[bp+16+2]          ;seg
```

```
mov     dataseg3,ax
```

```
mov     ax,[bp+14+2]          ;offset
```

```
mov     dataoff3,ax
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่ควรนำเอกสารนี้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆก็ตาม อีกทั้งขอสงวนสิทธิ์ในเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

mov     ax,[bp+18+2]           ;offset
mov     dataoff4,ax
mov     ax,cs
mov     bp,ax                 ;pointer
mov     ax,0A000h             ;video pointer
mov     es,ax

```

```

mov     bp,offset dataseg1

```

```

;*****

```

```

mov     ax,4f05h              ;bank 0
mov     bx,0
mov     dx,0
int     10h

mov     di,16020              ;bank 0
mov     ax,word ptr cs:[bp]   ;pt 1
mov     ds,ax
mov     si,word ptr cs:[bp+2]

mov     bx,62                 ;line
con1:   mov     cx,512/2       ;counter
rep     movsw
add     di,288
dec     bx
jnz     con1

mov     di,84

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้สำหรับใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ **mov** อีกทั้ง **bx,0** ให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

mov     dx,1                ;bank number
int     10h
mov     di,84               ;bank1 Pt 1
mov     bx,66
con2:   mov     cx,512/2    ;counter
rep     movsw
add     di,288
dec     bx
jnz     con2

```

```

mov     ax,word ptr cs:[bp+4] ;bank 1 pt 2
mov     ds,ax
mov     si,word ptr cs:[bp+6]
mov     bx,16                ;line
con3:   mov     cx,512/2    ;counter
rep     movsw
add     di,288
dec     bx
jnz     con3
mov     di,148
mov     ax,4f05h            ;bank 2 pt 2
mov     bx,0
mov     dx,2                ;bank number
int     10h
mov     bx,82
con4:   mov     cx,512/2    ;counter
rep     movsw
add     di,288

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ อีกทั้ง di,288 จัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

mov     dx,4                ;bank number
int     10h

mov     bx,76
con7:   mov     cx,512/2    ;counter
rep     movsw
add     di,288
dec     bx
jnz     con7

;*****

mov     ax,word ptr cs:[bp+12] ;bank 4 pt 4
mov     ds,ax
mov     si,word ptr cs:[bp+14]
mov     bx,5                ;line
con8:   mov     cx,512/2    ;counter
rep     movsw
;
add     di,288
dec     bx
jnz     con8

mov     cx,460/2            ;counter
rep     movsw

mov     di,0
mov     ax,4f05h           ;bank 5 pt 3
mov     bx,0

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น มิใช่ให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆก็ตาม อีกทั้งยังมีให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

mov     cx,52/2                ;counter
rep     movsw

mov     di,340

mov     bx,81                  ;line
con9:   mov     cx,512/2        ;counter
rep     movsw

add     di,288
dec     bx
jnz     con9

mov     cx,396/2              ;counter
rep     movsw

mov     di,0
mov     ax,4f05h              ;bank 5 pt 3
mov     bx,0
mov     dx,6                  ;bank number
int     10h

mov     cx,116/2              ;counter
rep     movsw

mov     di,404
mov     bx,40                  ;line
con10:  mov     cx,512/2        ;counter
rep     movsw

add     di,288

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆที่ `jnz` อีกทั้ง `con10` ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

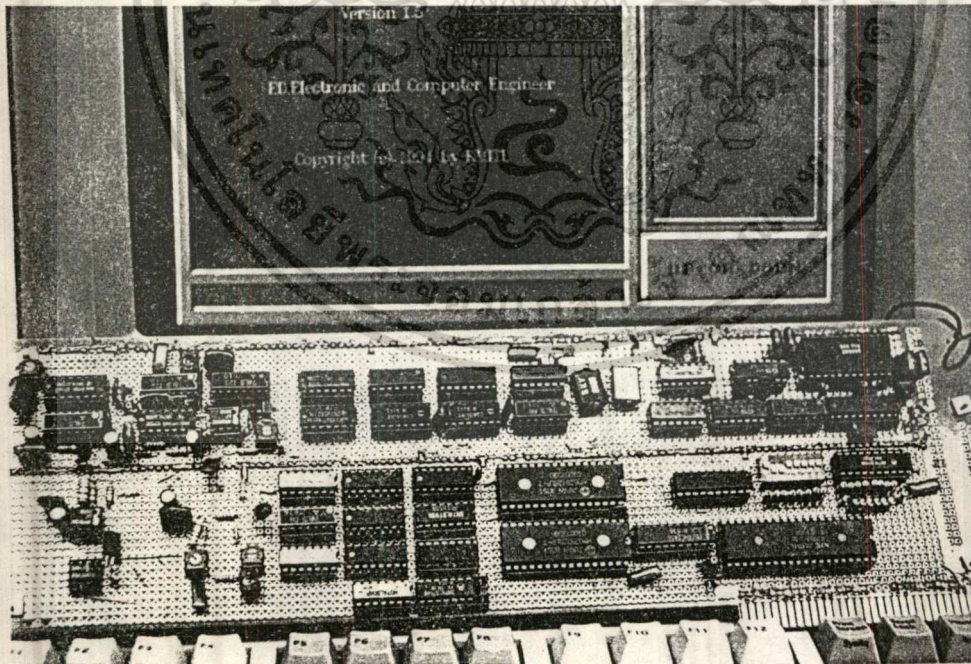
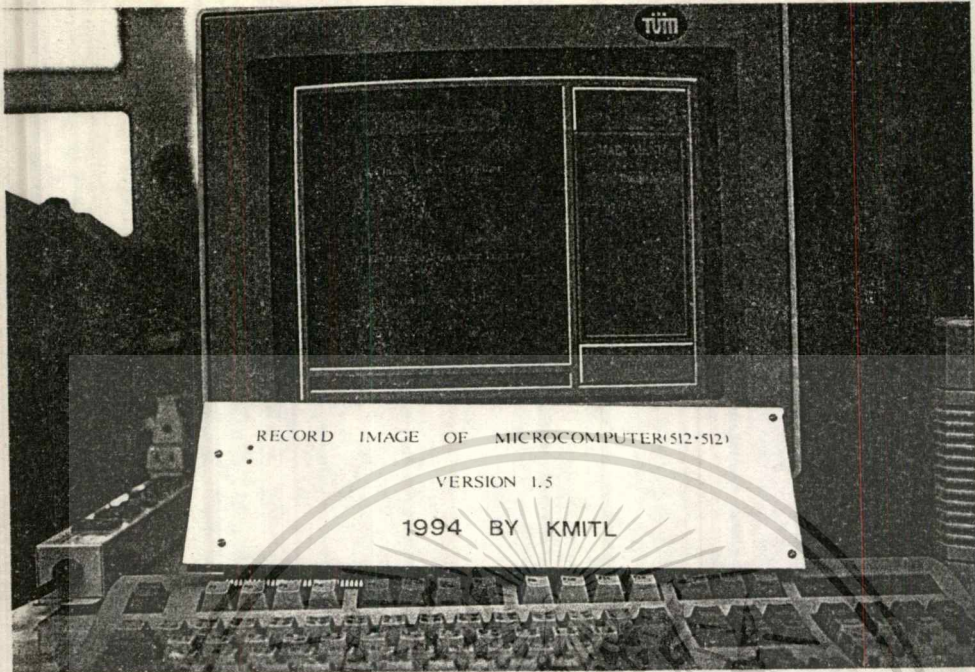
;*****
pop    di
pop    si
pop    es
pop    ds
pop    sp
pop    bp
ret

_showimage    endp
;*****
;*****
;*****
PROG    ENDS
        END

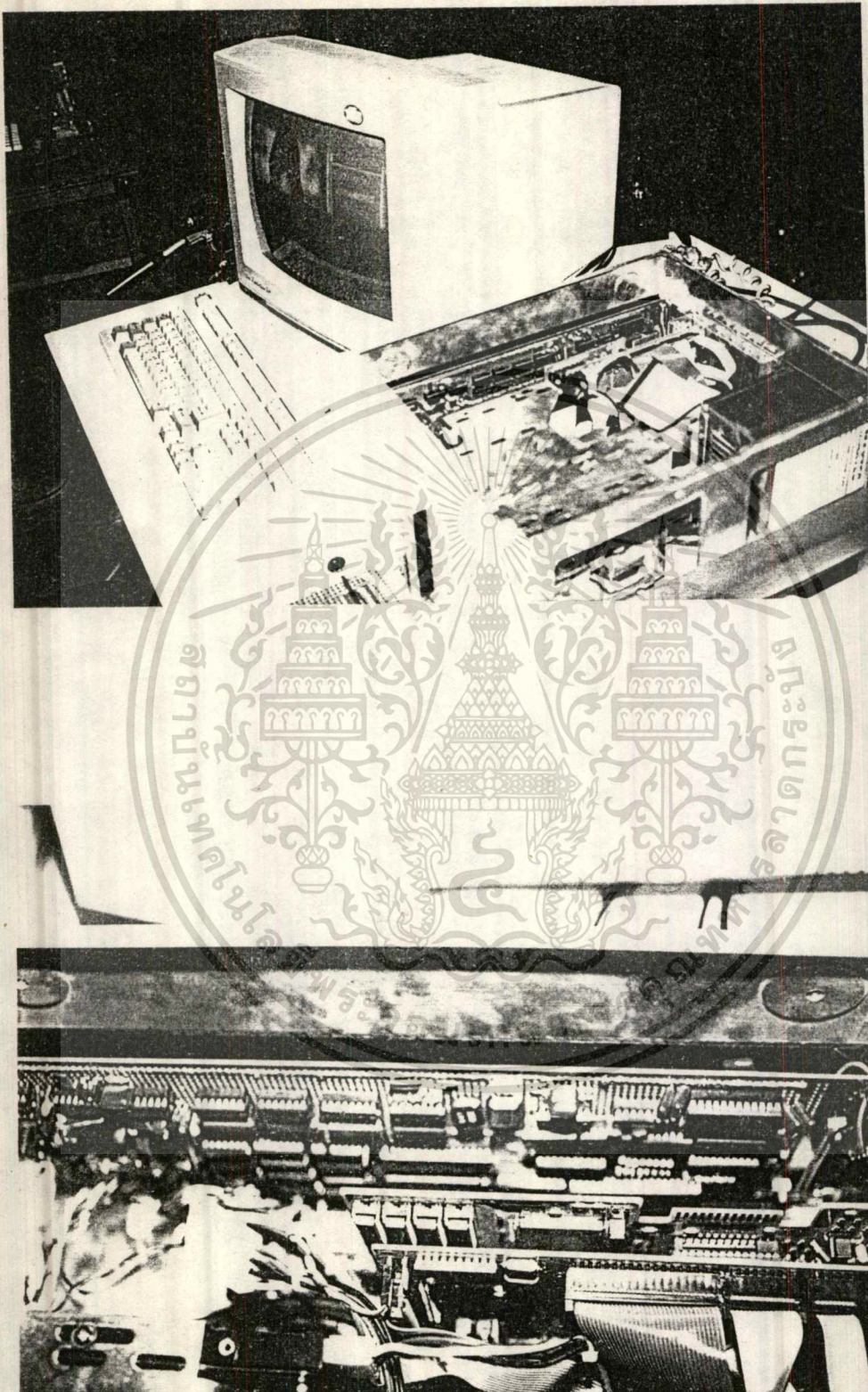
```

!

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

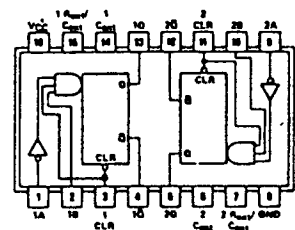
DUAL RETRIGGERABLE MONOSTABLE MULTIVIBRATORS WITH CLEAR

123

FUNCTION TABLE

INPUTS		OUTPUTS	
CLEAR	A	Q	Q̄
L	X	L	H
X	H	L*	H*
X	X	L*	H*
H	L	↑	↓
H	H	↑	↓
↑	L	↑	↓

See page 7-287



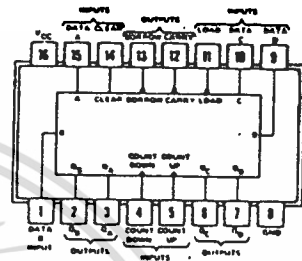
SNS4123 (J, W) SN74123 (J, N)
 SNS4L123 (J)
 SNS4LS123 (J, W) SN74LS123 (J, N)

SYNCHRONOUS UP/DOWN DUAL CLOCK COUNTERS

192 BCD WITH CLEAR

193 BINARY WITH CLEAR

See page 7-287

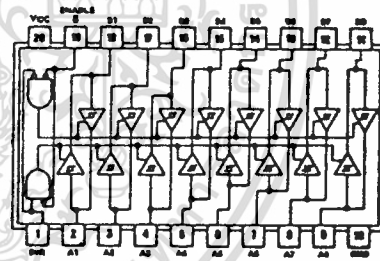


SNS4192 (J, W) SN74192 (J, N)
 SNS4L192 (J)
 SNS4LS192 (J, W) SN74LS192 (J, N)
 SNS4193 (J, W) SN74193 (J, N)
 SNS4L193 (J)
 SNS4LS193 (J, W) SN74LS193 (J, N)

OCTAL BUS TRANCEIVERS

245 NONINVERTED 3-STATE OUTPUTS

See page 7-330



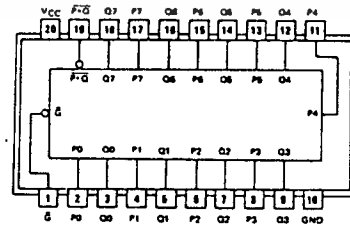
SNS4LS245 (J) SN74LS245 (J, N)

8-BIT MAGNITUDE COMPARATORS

688 TOTEM-POLE OUTPUT

689 OPEN-COLLECTOR OUTPUT

See page 7-331

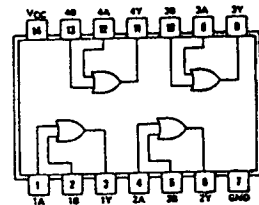


SNS4LS688 (J) SN74LS688 (J, N)
 SNS4LS689 (J) SN74LS689 (J, N)

QUADRUPLE 2-INPUT POSITIVE-OR GATES

32

positive logic:
Y = A+B

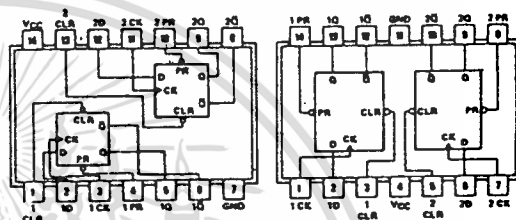


- SN5432 (J, W) SN7432 (J, N)
- SN54LS32 (J, W) SN74LS32 (J, N)
- SN54S32 (J, W) SN74S32 (J, N)

DUAL D-TYPE POSITIVE-EDGE-TRIGGERED FLIP-FLOPS WITH PRESET AND CLEAR

74

FUNCTION TABLE				OUTPUTS	
PRESET	CLEAR	CLOCK	D	Q	\bar{Q}
L	H	X	X	H	L
H	L	X	X	L	H
L	L	X	X	H*	H*
H	H	↑	H	H	L
H	H	↑	L	L	H
H	H	L	X	Q ₀	\bar{Q}_0

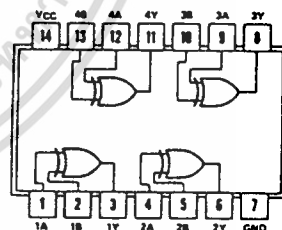


- SN5474 (J) SN7474 (J, N) SN5474 (W)
- SN54H74 (J) SN74H74 (J, N) SN54H74 (W)
- SN54L74 (J) SN54L74 (T)
- SN54LS74A (J, W) SN74LS74A (J, N)
- SN54S74 (J, W) SN74S74 (J, N)

See pages 6.44 & 6.45 for CLEAR

QUADRUPLE 2-INPUT EXCLUSIVE-OR GATES

86 Y = A ⊕ B = $\bar{A}B + A\bar{B}$

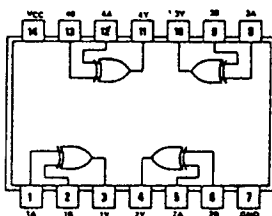


- SN5486 (J, W) SN7486 (J, N)
- SN54LS86 (J, W) SN74LS86 (J, N)
- SN54S86 (J, W) SN74S86 (J, N)

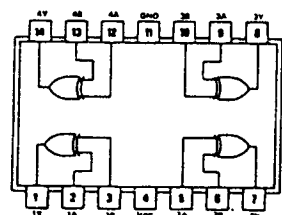
FUNCTION TABLE

INPUTS		OUTPUT
A	B	Y
L	L	L
L	H	H
H	L	H
H	H	L

H = high level, L = low level



SN54L86 (J)



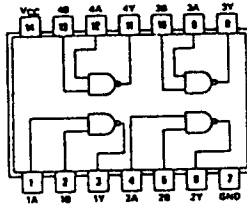
SN54L86 (T)

See page 7.47

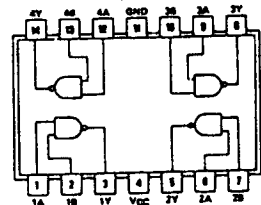
**QUADRUPLE 2-INPUT
POSITIVE-NAND GATES**

00

positive logic:
 $Y = \overline{AB}$



- | | |
|-----------------|-----------------|
| SN5400 (J) | SN7400 (J, N) |
| SN54H00 (J) | SN74H00 (J, N) |
| SN54L00 (J) | |
| SN54LS00 (J, W) | SN74LS00 (J, N) |
| SN54S00 (J, W) | SN74S00 (J, N) |

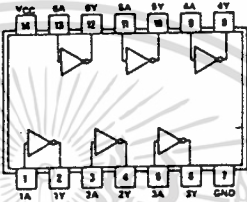


- | |
|-------------|
| SN5400 (W) |
| SN54H00 (W) |
| SN54L00 (T) |

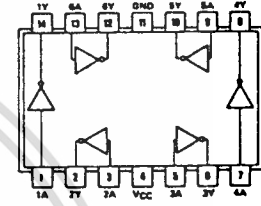
HEX INVERTERS

04

positive logic:
 $Y = \overline{A}$



- | | |
|-----------------|-----------------|
| SN5404 (J) | SN7404 (J, N) |
| SN54H04 (J) | SN74H04 (J, N) |
| SN54L04 (J) | |
| SN54LS04 (J, W) | SN74LS04 (J, N) |
| SN54S04 (J, W) | SN74S04 (J, N) |

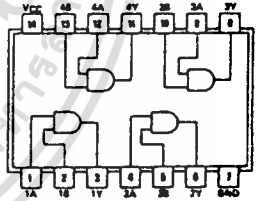


- | |
|-------------|
| SN5404 (W) |
| SN54H04 (W) |
| SN54L04 (T) |

**QUADRUPLE 2-INPUT
POSITIVE-AND GATES**

08

positive logic:
 $Y = AB$



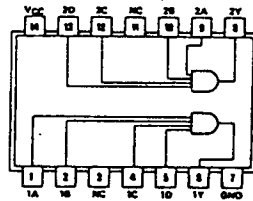
- | | |
|-----------------|-----------------|
| SN5408 (J, W) | SN7408 (J, N) |
| SN54LS08 (J, W) | SN74LS08 (J, N) |
| SN54S08 (J, W) | SN74S08 (J, N) |

See page 6-10

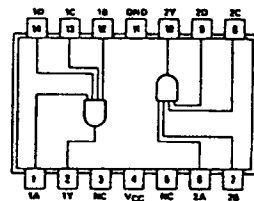
**DUAL 4-INPUT
POSITIVE-AND GATES**

21

positive logic:
 $Y = ABCD$



- | | |
|-----------------|-----------------|
| SN5421 (J) | SN7421 (J, N) |
| SN54LS21 (J, W) | SN74LS21 (J, N) |



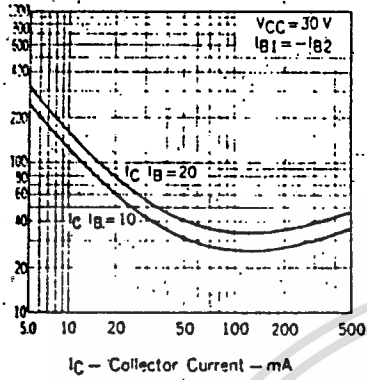
- | |
|------------|
| SN5421 (W) |
|------------|

NC—No internal connection

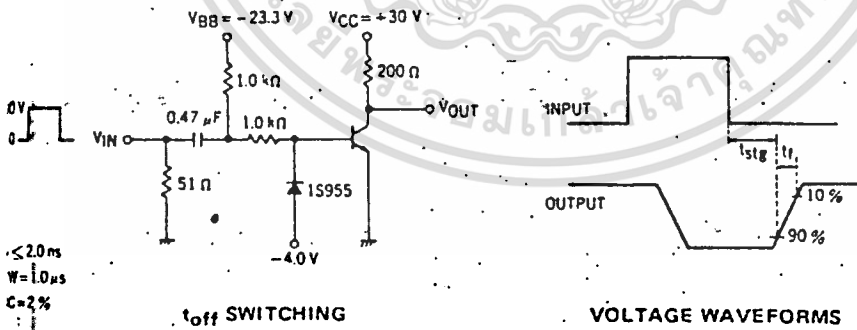
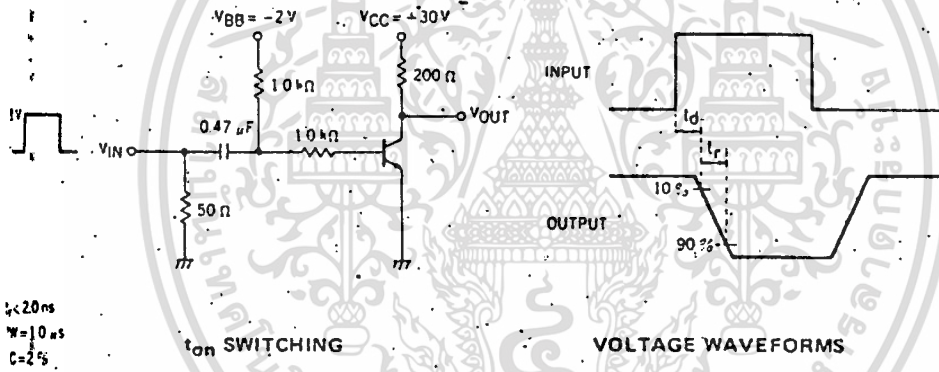
See page 6-11

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

FALL TIME vs. COLLECTOR CURRENT



SWITCHING TIME TEST CIRCUIT



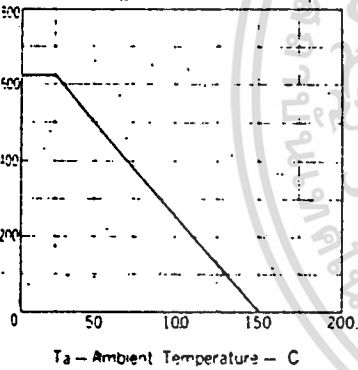
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SYMBOL	CHARACTERISTIC	MIN.	TYP.	MAX.	UNIT	TEST CONDITIONS
I_{CEX}	Collector Cutoff Current			100	nA	$V_{CE}=35\text{ V}, V_{BE}=-0.4\text{ V}$
I_{BEX}	Base Cutoff Current			-100	nA	$V_{CE}=35\text{ V}, V_{BE}=-0.4\text{ V}$
V_{VCBO}	Collector to Base Breakdown Voltage	60			V	$I_C=100\text{ }\mu\text{A}, I_E=0$
V_{VCEO}^*	Collector to Emitter Breakdown Voltage	40			V	$I_C=1.0\text{ mA}, I_B=0$
V_{VEBO}	Emitter to Base Breakdown Voltage	6.0			V	$I_E=100\text{ }\mu\text{A}, I_C=0$
$V_{BE(sat)1}^*$	Base Saturation Voltage	0.75	0.85	0.95	V	$I_C=150\text{ mA}, I_B=15\text{ mA}$
$V_{BE(sat)2}^*$	Base Saturation Voltage		1.0	1.2	V	$I_C=500\text{ mA}, I_B=50\text{ mA}$
f_T	Gain Bandwidth Product	250	400		MHz	$V_{CE}=10\text{ V}, I_C=20\text{ mA}$
C_{ob}	Output Capacitance		4.5	6.5	pF	$V_{CB}=5.0\text{ V}, I_E=0, f=1\text{ MHz}$
C_{ib}	Input Capacitance		21	30	pF	$V_{EB}=0.5\text{ V}, I_C=0, f=1\text{ MHz}$
r_{ie}	Input Impedance	1.0	5.0	15	$k\Omega$	$V_{CE}=10\text{ V}, I_C=1.0\text{ mA}, f=1.0\text{ kHz}$
r_{re}	Voltage Feedback Ratio	0.1	5.0	8.0	$\times 10^{-4}$	$V_{CE}=10\text{ V}, I_C=1.0\text{ mA}, f=1.0\text{ kHz}$
h_{fe}	Small Signal Current Gain	40	180	500	-	$V_{CE}=10\text{ V}, I_C=1.0\text{ mA}, f=1.0\text{ kHz}$
h_{ce}	Output Admittance	1.0	19	30	μS	$V_{CE}=10\text{ V}, I_C=1.0\text{ mA}, f=1.0\text{ kHz}$

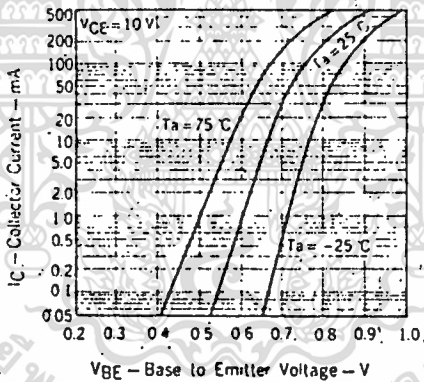
* Pulsed PW $\leq 300\text{ }\mu\text{s}$, duty cycle $\leq 2\%$

TYPICAL CHARACTERISTICS ($T_a=25\text{ }^\circ\text{C}$)

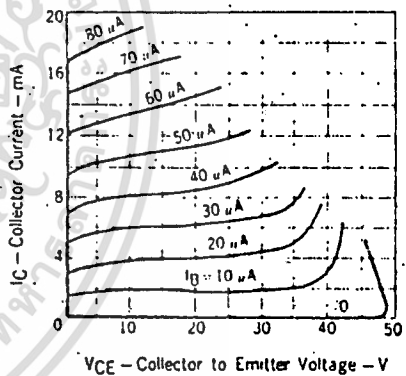
TOTAL POWER DISSIPATION vs. AMBIENT TEMPERATURE



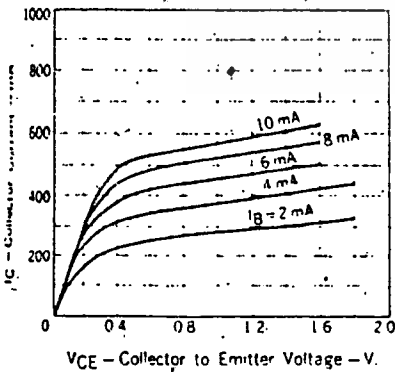
COLLECTOR CURRENT vs. BASE TO EMITTER VOLTAGE



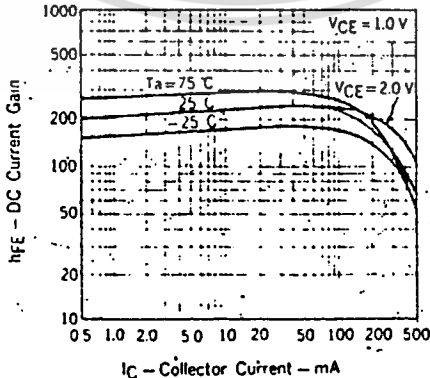
COLLECTOR CURRENT vs. COLLECTOR TO EMITTER VOLTAGE



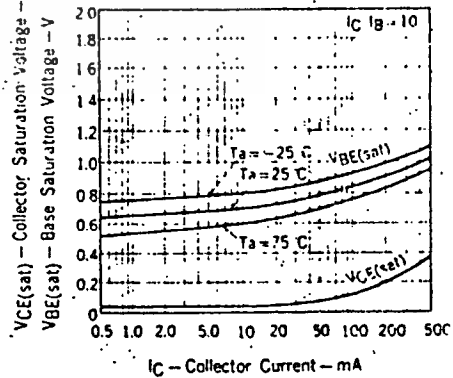
COLLECTOR CURRENT vs. COLLECTOR TO EMITTER VOLTAGE



DC CURRENT GAIN vs. COLLECTOR CURRENT



BASE AND COLLECTOR SATURATION VOLTAGE vs. COLLECTOR CURRENT



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งยังมีให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

DESCRIPTION The 2N4401 is designed for general purpose switching and amplifier applications.

- FEATURES**
- High Power . . . P_T 625 mW at 25 °C
 - High Voltage . . . V_{CE0} 40 V
 - High DC Current Gain h_{FE} 100 to 300 at 150 mA
 - For Complementary Use with PNP Type 2N4403

ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Maximum Temperatures

Storage Temperature -65 to +150 °C

Junction Temperature 150 °C Maximum

Maximum Power Dissipation ($T_a=25$ °C)

Total Power Dissipation 625 mW

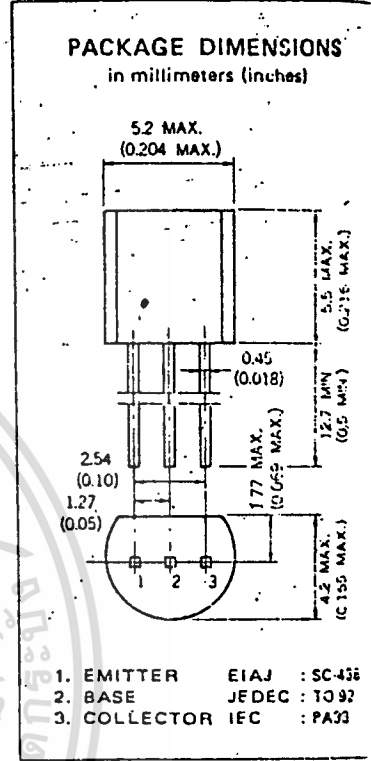
Maximum Voltages and Current ($T_a=25$ °C)

V_{CB0} Collector to Base Voltage 60 V

V_{CE0} Collector to Emitter Voltage 40 V

V_{EB0} Emitter to Base Voltage 6.0 V

I_C Collector Current 600 mA



ELECTRICAL CHARACTERISTICS ($T_a=25$ °C)

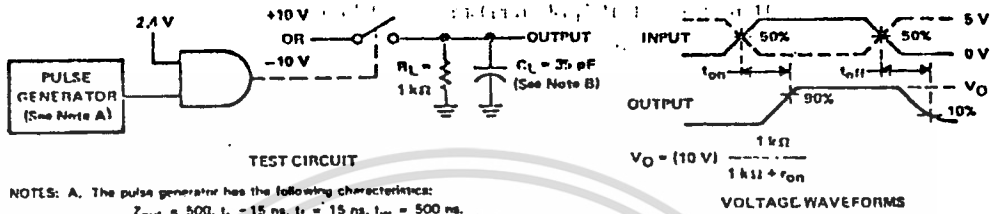
SYMBOL	CHARACTERISTIC	MIN.	TYP.	MAX.	UNIT	TEST CONDITIONS
t_d	Delay Time			15	ns	$V_{CC} = 30$ V, $I_C = 150$ mA
t_r	Rise Time			20	ns	$I_{B1} = 15$ mA, $V_{EB} = -2$ V
t_{stg}	Storage Time			225	ns	$V_{CC} = 30$ V, $I_C = 150$ mA
t_f	Fall Time			30	ns	$I_{B1} = -I_{B2} = 15$ mA
h_{FE1}	DC Current Gain	20	190		-	$V_{CE} = 1.0$ V, $I_C = 100$ mA
h_{FE2}	DC Current Gain	40	200		-	$V_{CE} = 1.0$ V, $I_C = 1.0$ mA
h_{FE3}	DC Current Gain	80	220		-	$V_{CE} = 1.0$ V, $I_C = 10$ mA
h_{FE4}	DC Current Gain	100	200	300	-	$V_{CE} = 1.0$ V, $I_C = 150$ mA
h_{FE5}	DC Current Gain	40	100		-	$V_{CE} = 2.0$ V, $I_C = 500$ mA
$V_{CE(sat)1}$	Collector Saturation Voltage		0.15	0.4	V	$I_C = 150$ mA, $I_B = 15$ mA
$V_{CE(sat)2}$	Collector Saturation Voltage		0.4	0.75	V	$I_C = 500$ mA, $I_B = 50$ mA

* Pulsed PW ≤ 300 μ s, duty cycle ≤ 2 %

Additional Characteristics on following page

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

PARAMETER MEASUREMENT INFORMATION



NOTES: A. The pulse generator has the following characteristics:
 $Z_{out} = 50\Omega$, $t_r = 15\text{ ns}$, $t_f = 15\text{ ns}$, $t_w = 500\text{ ns}$.
 B. C_L includes probe and jig capacitance.

FIGURE 2

TYPICAL CHARACTERISTICS

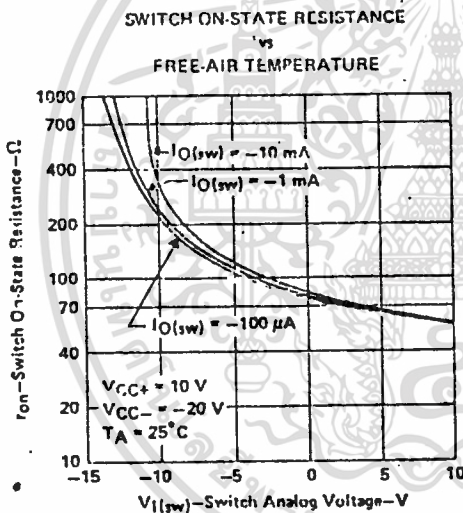


FIGURE 3

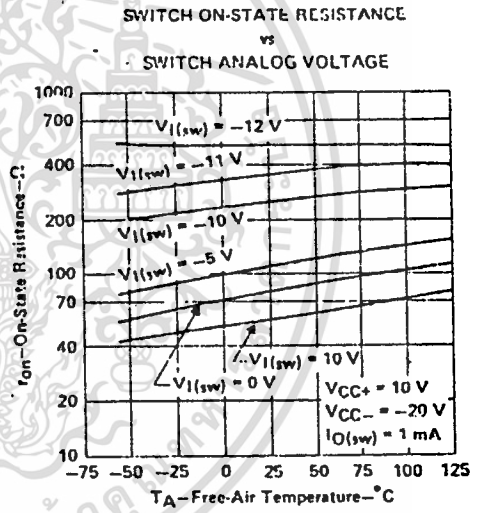


FIGURE 4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

electrical characteristics over recommended operating free-air temperature range,
 $V_{CC+} = 10\text{ V}$, $V_{CC-} = -20\text{ V}$, analog switch test current = 1 mA (unless otherwise noted)

PARAMETER	TEST CONDITIONS†	TL6__M		TL6__C		UNIT		
		MIN	TYP‡	MAX	MIN		TYP‡	MAX
V_{IH} High-level input voltage		2		2		V		
V_{IL} Low-level input voltage	Enable input of TL607M All other inputs	0.6		0.8		V		
I_{IH} High-level input current	$V_I = 5.5\text{ V}$	0.5 10		0.5 10		μA		
I_{IL} Low-level input current	$V_I = 0.4\text{ V}$	-50 -250		-50 -250		μA		
I_{off} Switch off-state current	$V_{I(sw)} = -10\text{ V}$, See Note 2	$T_A = 25^\circ\text{C}$	-400		-500		μA	
		$T_A = \text{MAX}$	-50 -100		-10 -20		nA	
r_{on} Switch on-state resistance	$V_{I(sw)} = 10\text{ V}$, $I_{O(sw)} = -1\text{ mA}$	TL601	66 100		76 200		Ω	
		TL604 TL607 TL610	40 80		40 100			
	$V_{I(sw)} = -10\text{ V}$, $I_{O(sw)} = -1\text{ mA}$	TL601 TL604 TL607 TL610	220 -400		220 600			
r_{off} Switch off-state resistance			120 300		120 400			
C_{on} Switch on-state input capacitance	$V_{I(sw)} = 0\text{ V}$, $f = 1\text{ MHz}$		1×10^{11}		5×10^{10}		Ω	
C_{off} Switch off-state input capacitance	$V_{I(sw)} = 0\text{ V}$, $f = 1\text{ MHz}$		16		16		μF	
I_{CC+} Supply current from V_{CC+}	Logic inputs† at 5.5 V, All switch terminals open	TL601	5 10		5 10		mA	
		TL604	5 10		5 10			
		TL607	Enable input high	5 10		5 10		
			Enable input low	3 5		3 5		
		TL610	5 10		5 10			
I_{CC-} Supply current from V_{CC-}	Logic inputs† at 5.5 V, All switch terminals open	TL601	-1.2 -2.5		-1.2 -2.5		mA	
		TL604	-1.2 -2.5		-1.2 -2.5			
		TL607	Enable input high	-2.5 -6		-2.5 -5		
			Enable input low	-0.05 -0.5		-0.05 -0.5		
		TL610	-1.2 -2.5		-1.2 -2.5			

† For conditions shown as MIN or MAX, use the appropriate value specified under recommended operating conditions.
 ‡ All typical values are at $T_A = 25^\circ\text{C}$.

NOTE 2: The other terminal of the switch under test is at $V_{CC-} = -10\text{ V}$.

switching characteristics, $V_{CC+} = 10\text{ V}$, $V_{CC-} = -20\text{ V}$, $T_A = 25^\circ\text{C}$

PARAMETER	TEST CONDITIONS	MIN	TYP	MAX	UNIT
t_{off} Switch turn-off time	$R_L = 1\text{ k}\Omega$, $C_L = 35\text{ pF}$, See Figure 2		400	500	ns
t_{on} Switch turn-on time			100	150	

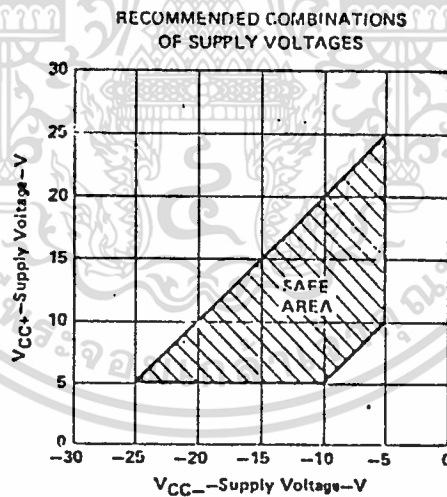
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

recommended operating conditions

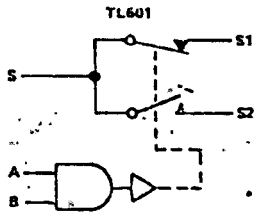
	TL601M, TL604M TL607M, TL610M			TL601H, TL604H TL607H, TL610H			TL601C, TL604C TL607C, TL610C			UNIT
	MIN	NOM	MAX	MIN	NOM	MAX	MIN	NOM	MAX	
Supply voltage, V_{CC+} (see Figure 1)	5	10	25	5	10	25	5	10	25	V
Supply voltage, V_{CC-} (see Figure 1)	-5	-20	-25	-5	-20	-25	-5	-20	-25	V
V_{CC+} to V_{CC-} supply voltage differential (see Figure 1)	15		30	15		30	15		30	V
Control input voltage	0		5.5	0		5.5	0		5.5	V
Voltage at any analog switch (S) terminal	$V_{CC-} + 8$		V_{CC+}	$V_{CC-} + 8$		V_{CC+}	$V_{CC-} + 8$		V_{CC+}	V
Switch on-state current			10			10			10	mA
Operating free-air temperature, T_A	-55		125	-25		85	0		70	$^{\circ}$ C

Figure 1 shows power supply boundary conditions for proper operation of the TL601 Series. The range of operation for supply V_{CC+} from +5 V to +25 V is shown on the vertical axis. The range of V_{CC-} from -5 volts to -25 volts is shown on the horizontal axis. A recommended 30-volt maximum voltage differential from V_{CC+} to V_{CC-} governs the maximum V_{CC+} for a chosen V_{CC-} (or vice versa). A minimum recommended difference of 15 volts from V_{CC+} to V_{CC-} and the boundaries shown in Figure 1 allow the designer to select the proper combinations of the two supplies.

The designer-selected V_{CC+} for a chosen V_{CC-} supply values limit the maximum input voltage that can be applied to either switch terminal; that is, the input voltage should be between $V_{CC-} + 8$ V and V_{CC+} to keep the on-state resistance within specified limits.

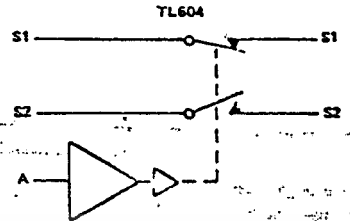


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



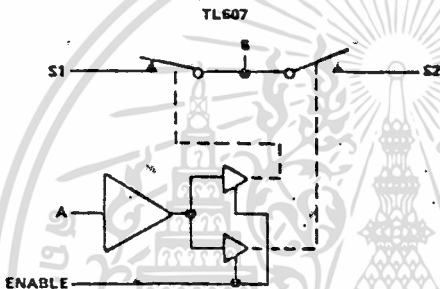
FUNCTION TABLE

LOGIC INPUTS		ANALOG SWITCH	
A	B	S1	S2
L	X	OFF (OPEN)	ON (CLOSED)
X	L	OFF (OPEN)	ON (CLOSED)
H	H	ON (CLOSED)	OFF (OPEN)



FUNCTION TABLE

LOGIC INPUT	ANALOG SWITCH	
A	S1	S2
H	ON (CLOSED)	OFF (OPEN)
L	OFF (OPEN)	ON (CLOSED)



FUNCTION TABLE

INPUTS		ANALOG SWITCH	
A	ENABLE	S1	S2
X	L	OFF (OPEN)	OFF (OPEN)
L	H	OFF (OPEN)	ON (CLOSED)
H	H	ON (CLOSED)	OFF (OPEN)



FUNCTION TABLE

INPUTS			ANALOG SWITCH
A	B	C	S
L	X	X	OFF (OPEN)
X	L	X	OFF (OPEN)
X	X	L	OFF (OPEN)
H	H	H	ON (CLOSED)

H = High logic level

L = low logic level

X = irrelevant

Switch positions shown are for all inputs high.

absolute maximum ratings over operating free-air temperature range (unless otherwise noted)

Supply voltage, V_{CC+} (see Note 1)	30 V
Supply voltage, V_{CC-}	-30 V
V_{CC+} to V_{CC-} supply voltage differential	35 V
Control input voltage	V_{CC+}
Switch off-state voltage	30 V
Switch on-state current	10 mA
Operating free air temperature range: TL601M, TL604M, TL607M, TL610M	-55°C to 125°C
TL601I, TL604I, TL607I, TL610I	-25°C to 85°C
TL601C, TL604C, TL607C, TL610C	0°C to 70°C
Storage temperature range	-65°C to 150°C
Lead temperature 1/16 inch (1,6 mm) from case for 60 seconds: JG package	300°C
Lead temperature 1/16 inch (1,6 mm) from case for 10 seconds: P package	260°C

NOTE 1: All voltage values are with respect to network ground terminal.

Texas

628128 Series

Absolute Maximum Ratings

Item	Symbol	Value	Unit
Voltage on any pin relative to V _{ss}	V _r	-0.5 ¹ to +7.0	V
Power dissipation	P _r	1.0	W
Operating temperature	T _{opr}	0 to +70	°C
Storage temperature	T _{stg}	-55 to +125	°C
Storage temperature under bias	T _{bias}	-10 to +85	°C

Note: *1. -3.0 V for pulse half-width ≤ 30 ns

Recommended DC Operating Conditions (T_a = 0 to +70°C)

Item	Symbol	Min	Typ	Max	Unit
Supply voltage	V _{cc}	4.5	5.0	5.5	V
	V _{ss}	0	0	0	V
Input high (logic 1) voltage	V _{IH}	2.2	—	6.0	V
Input low (logic 0) voltage	V _{IL}	-0.3 ¹	—	0.8	V

Note: *1. -3.0 V for pulse half-width ≤ 30 ns

DC Characteristics (T_a = 0 to +70°C, V_{cc} = 5 V ± 10%, V_{ss} = 0 V)

Item	Symbol	Min	Typ ¹	Max	Unit	Test Conditions
Input leakage current	I _{IIL}	—	—	2	μA	V _{in} = V _{ss} to V _{cc}
Output leakage current	I _{IOL}	—	—	2	μA	CS1 = V _{IH} or CS2 = V _L or OE = V _{IH} or WE = V _L , V _{IO} = V _{ss} to V _{cc}
Operating power supply current: DC	I _{cc}	—	15	35	mA	CS1 = V _L , CS2 = V _{IH} , others = V _{IH} /V _L , I _{vo} = 0 mA
	I _{cc1}	—	45	70	mA	Min cycle, duty = 100%, CS1 = V _L , CS2 = V _{IH} , others = V _{IH} /V _L , I _{vo} = 0 mA
Operating power supply current	I _{cc2}	—	15	30	mA	Cycle time = 1 μs, duty = 100%, I _{vo} = 0 mA
		—	—	—	—	CS1 ≤ 0.2 V, CS2 ≥ V _{cc} - 0.2 V, V _{IH} ≥ V _{cc} - 0.2 V, V _L ≤ 0 V
Standby power supply current: DC	I _{sa}	—	1	3	mA	CS1 = V _{IH} , CS2 = V _{IH} or CS2 = V _L
		—	0.02	2	mA	V _{IH} ≥ 0 V CS1 ≥ V _{cc} - 0.2 V
Standby power supply current (1): DC	I _{sb1}	—	2 ²	100 ²	μA	CS2 ≥ V _{cc} - 0.2 V or
		—	2 ³	50 ³	μA	0 V ≤ CS2 ≤ 0.2 V
Output low voltage	V _{OL}	—	0.4	—	V	I _{OL} = 2.1 mA
Output high voltage	V _{OH}	2.4	—	—	V	I _{OH} = -1.0 mA

- Note: *1. Typical values are at V_{cc} = 5.0 V, T_a = +25°C and specified loading.
- *2. This characteristics is guaranteed only for L-version.
- *3. This characteristics is guaranteed only for L-SL version.

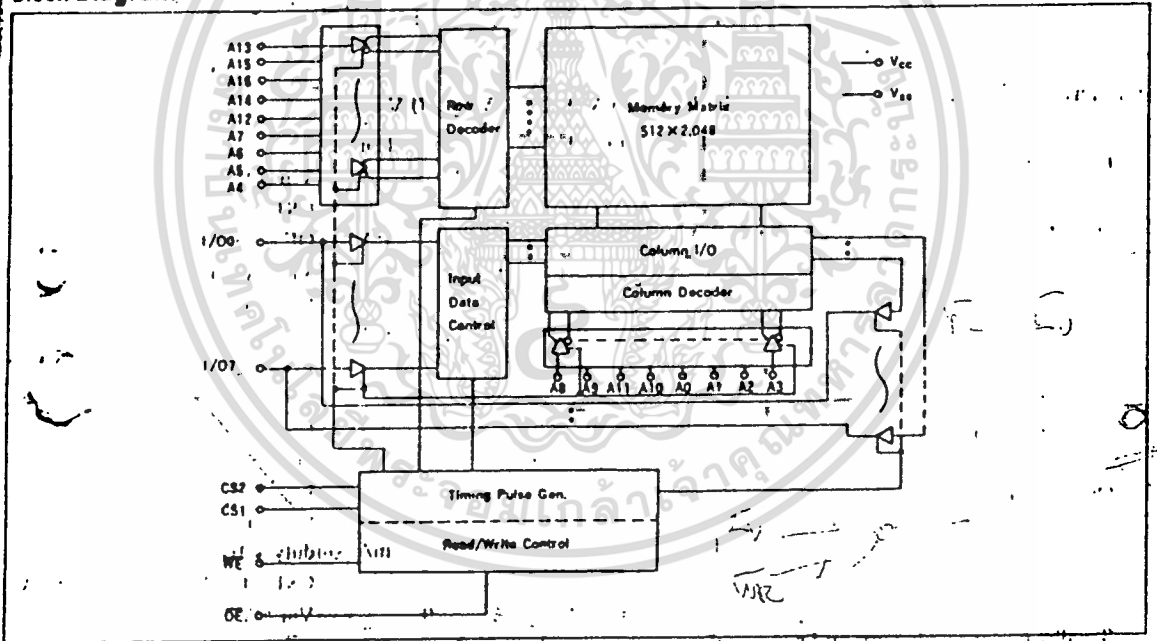
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งยังมีให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

HM628128 Series

Ordering Information

Type No.	Access Time	Package	Type No.	Access Time	Package
HM628128P-7	70 ns	600 mil 32-pin plastic DIP (DP-32)	HM628128FP-7	70 ns	525 mil 32-pin plastic DIP (FP-32D)
HM628128P-8	85 ns		HM628128FP-8	85 ns	
HM628128P-10	100 ns		HM628128FP-10	100 ns	
HM628128P-12	120 ns		HM628128FP-12	120 ns	
HM628128LP-7	70 ns		HM628128LFP-7	70 ns	
HM628128LP-8	85 ns		HM628128LFP-8	85 ns	
HM628128LP-10	100 ns		HM628128LFP-10	100 ns	
HM628128LP-12	120 ns		HM628128LFP-12	120 ns	
HM628128LP-7SL	70 ns		HM628128LFP-7SL	70 ns	
HM628128LP-8SL	85 ns		HM628128LFP-8SL	85 ns	
HM628128LP-10SL	100 ns		HM628128LFP-10SL	100 ns	
HM628128LP-12SL	120 ns		HM628128LFP-12SL	120 ns	

Block Diagram



Function Table

WE	CS1	CS2	OE	Mode	Vcc Current	Dout Pin	Ref. Cycle
x	H	x	x	Not selected	I _{sa} , I _{ss1}	High-Z	
x	x	L	x		I _{sa} , I _{ss1}	High-Z	
H	L	H	H	Output disable	I _{cc}	High-Z	
H	L	H	L	Read	I _{cc}	Dout	Read cycle
L	L	H	H	Write	I _{cc}	Din	Write cycle (1)
L	L	H	L			Din	Write cycle (2)

Note: x: H or L

HM628128 Series

131072-Word x 8-Bit High Speed CMOS Static RAM

The Hitachi HM628128 is a CMOS static RAM organized 128-kword x 8-bit. It realizes higher density, higher performance and low power consumption by employing 0.8 μm Hi-CMOS process technology.

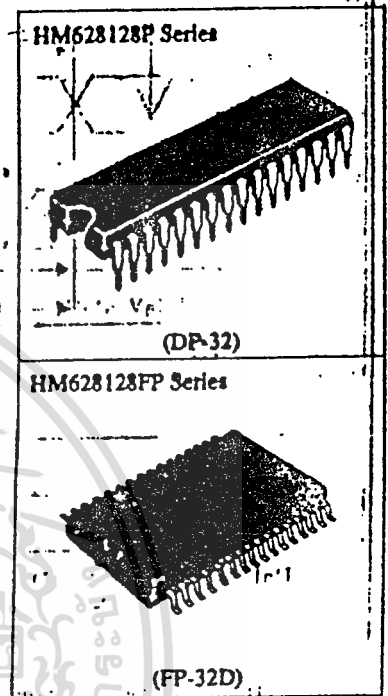
It offers low power standby power dissipation; therefore, it is suitable for battery back-up systems. The device, packaged in a 525 mil SOP (460-mil body SOP) or a 600-mil plastic DIP, is available for high density mounting.

Features

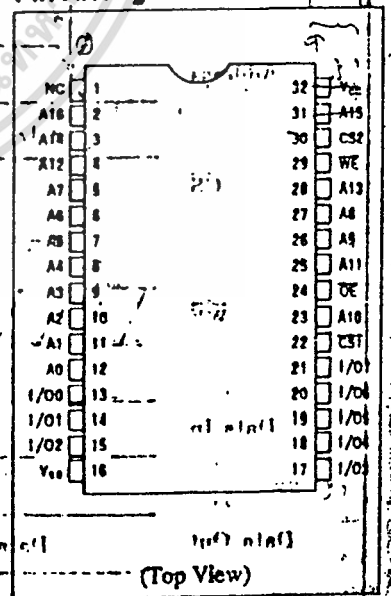
- High speed: Fast access time 70/85/100/120 ns (max.)
- Low power
 - Standby: 10 μW (typ) (L-/L-SL version)
 - Operation: 75 mW (typ)
- Single 5 V supply
- Completely static memory
 - No clock or timing strobe required
- Equal access and cycle times
- Common data input and output: Three state output
- Directly TTL compatible: All inputs and outputs
- Capability of battery back up operation (L-/L-SL version)
 - 2 chip selection for battery back up

Pin Description

Pin Name	Function
A0 - A16	Address
I/O0 - I/O7	Input/output
CS1	Chip select 1
CS2	Chip select 2
WE	Write enable
OE	Output enable
NC	No connection
Vcc	Power supply
Vss	Ground



Pin Arrangement



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บรรณานุกรม

1. ธวัศ เมฆสวรรค์. เทคนิคการซ่อมเครื่องรับโทรทัศน์. กรุงเทพมหานคร : องค์การค้ำครูสภา.2521
2. บุญถึง แน่นหนา. ตำราโทรทัศน์ภาคทฤษฎีและปฏิบัติ. กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์โอเคียนสโตร์.2520
3. สมศักดิ์ เดชะเศรษฐระนะ. ทฤษฎีและปฏิบัติโทรทัศน์ระบบ PAL.กรุงเทพมหานคร: บริษัทซีเอ็คยูเคชั่น จำกัด.2530
4. Borland., "TURBO C Reference Guide", Borland.Inc.,USA,pp.33-407,1988
5. EPSON., "LX-80 PRINTER Operating Manual", EPSON CORPORATION, (Nagano,Japan),pp.75-90,1985
6. Steve Ciaraia., "Image processing", BYTE,JULY,pp.113-119,1987