

# ปริญญาานิพนธ์

## โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์

### TRANSISTOR CIRCUIT CAI



นายกรีกิติ

สังข์สง

นายจตุพัฒน์

พั่นกะหัด

นายนรินทร์นาถ

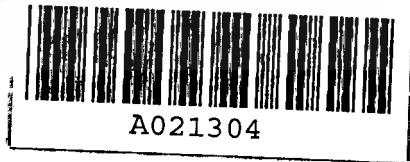
สุขสวัสดิ์

นายวิทยา

ธานี

เลขหมู่..... 1535 021304  
เลขทะเบียน..... 20 ตค 2539  
ชั้น เดือน ปี.....

เลขหมู่.....  
เลขทะเบียน.....



ปริญญาานิพนธ์ฉบับนี้ส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต

สาขาวิชาอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์

ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาควิชา วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต  
คณะ วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง  
ใบรับรองปริญญาโท

.....

ปริญญาโท โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์

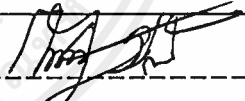

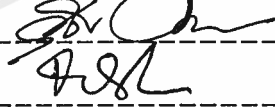
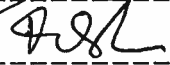

TRANSISTOR CIRCUIT CAI

ชื่อนักศึกษา	1. นายกรีกศักดิ์	สังข์สง	รหัสประจำตัว	37031401
	2. นายจตุพัฒน์	พันกะหรีด	รหัสประจำตัว	37031403
	3. นายนรินทร์นาถ	สุขสวัสดิ์	รหัสประจำตัว	37031408
	4. นายวิทยา	ตานี	รหัสประจำตัว	37031422

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชา อิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์

อาจารย์ผู้ควบคุมปริญญาโท

1. อาจารย์กิติพงศ์ มะโน
2. คร.สุรสิทธิ์ ราตรี
3. อาจารย์สุชิน อาจหาญ

คณะกรรมการสอบปริญญาโท	ลายมือชื่อ
1. อาจารย์กิติพงศ์ มะโน	
2. คร.สุรสิทธิ์ ราตรี	
3. อาจารย์สุชิน อาจหาญ	
4. อาจารย์ปิยะ จิตธรรมมาภิรมย์	
5. อาจารย์โกศล ตราชู	

วัน เดือน ปีที่สอบ วันที่ 11 ธันวาคม 2538 เวลา 11.00 ถึง 13.00

สถานที่สอบ ห้อง ค.301 คณะวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

ลงนาม .....

(ผ.ศ.ดร.ธีระพล นิ่มนาค) ณ อรุณยา

หัวหน้าภาควิชา วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

วันที่ 27 เดือน พฤษภาคม ปี 2539

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่ควรเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# ปริญญานิพนธ์

## เรื่อง โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ TRANSISTOR CIRCUIT CAI

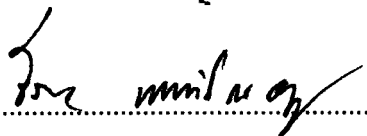
### ผู้จัดทำ

1. นายกรีกศักดิ์                      สังข์สง
2. นายจตุพัฒน์                      พันกะหรัค
3. นายนรินทร์นาถ                      สุขสวัสดิ์
4. นายวิทยา                              ตานี

### อาจารย์ที่ปรึกษา

- ลงนาม .....  .....  
(อาจารย์กิติพงศ์ มะโน)
- ลงนาม .....  .....  
(อาจารย์สุรสิทธิ์ ราตรี)
- ลงนาม .....  .....  
(อาจารย์สุชิน อองหาญ)

### หัวหน้าภาควิชา

- ลงนาม .....  .....  
(ผศ.ดร.ธีระพล เทพหัตติน ฌ อยุธา)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# ปริญญานิพนธ์

เรื่อง โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์

TRANSISTOR CIRCUIT CAI

## จุดประสงค์

1. เพื่อศึกษาการนำคอมพิวเตอร์มาใช้ในการสอน
2. เพื่อออกแบบโปรแกรมช่วยสอนในการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ให้มีคุณภาพ และคุณสมบัติต่างๆครบตามขีดความสามารถที่ระบุไว้
3. เพื่อสร้างโปรแกรมช่วยสอนให้มีประสิทธิภาพ
4. เพื่อให้โปรแกรมช่วยสอนนี้สามารถนำไปใช้งานสอนจริงได้

## ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. ได้โปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ที่มีคุณภาพ
2. จะทำให้การเรียนการสอนทางด้านวงจรทรานซิสเตอร์สะดวกยิ่งขึ้น
3. ทำให้สมาชิกภายในกลุ่มมีความสามารถในการเขียนโปรแกรมได้เป็นอย่างดี
4. สร้างความแปลกใหม่ในการเรียนการสอนทำให้ผู้เรียนไม่เกิดความเบื่อหน่าย

## โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์

นาย กริศักดิ์                      สังข์สง  
นาย จตุพัฒน์                      พันกะหรัค  
นาย นรินทร์นาถ                      สุขสวัสดิ์  
นาย วิทยา                              ตานี

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ กิตติพงศ์                      มะโน

อาจารย์ สุรสิทธิ์                      ราตรี

อาจารย์ สุชิน                              อจหาญ

ปีการศึกษา 2538

### บทคัดย่อ

เนื้อหาของปริญญาานิพนธ์ฉบับนี้เป็นกรนำเสนอโปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ ซึ่งเป็นโปรแกรมที่เขียนขึ้นมาเพื่อช่วยให้ผู้ที่ต้องการศึกษาในเรื่องการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ มีความสะดวกและสามารถทำความเข้าใจในเรื่องของการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ได้ดียิ่งขึ้น

โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ ช่วยให้ผู้ที่มีความสนใจในการศึกษาการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ ได้ศึกษาถึงเรื่องพื้นฐานของทรานซิสเตอร์ตั้งแต่ต้นจนถึงการคำนวณในขั้นสูง ไม่ว่าจะเป็นเรื่องโครงสร้างทรานซิสเตอร์ ชนิดของทรานซิสเตอร์ วงจรถรานซิสเตอร์แบบต่างๆ การจัดคลาสแบบต่างๆ โดยนำเสนอในลักษณะของรูปภาพประกอบคำบรรยาย พร้อมทั้งยังแสดงตัวอย่างการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ ในแต่ละหัวข้อ ซึ่งจะทำให้ผู้ที่ทำการศึกษาเกิดความเข้าใจที่ง่ายยิ่งขึ้น และสะดวกยิ่งขึ้น

# TRANSISTOR CIRCUIT CAI

MR. GREESAK SANGSONG

MR. JATUPAT PANKARAD

MR. NARINNAT SUKSAWAT

MR. WITTAYA TANEE

## ADVISORS

MR. KITIPONG MANO

MR. SURASIT RATREE

MR. SUCHIN ADHAN

1995

## ABSTRACT

This thesis is presented the Computer Aided Instruction (CAI) for transistor circuit calculate program. It is developed for helping person who want to learn operating of transistor circuit calculation. It is convenient and easily to use.

The CAI for transistor circuit calculate helps person who wants to learn transistor circuit calculation from basic transistor to advance transistor circuit calculation, such as transistor structure, the type of transistor, common of transistor and classis of transistor. It presents by picture including with replanation and example of transistor circuit calculation. So it can help a person to learn conveniently and easily.

## กิติกรรมประกาศ

การจัดทำปริญญานิพนธ์นี้สามารถสำเร็จลุล่วงไปด้วยดี จากการร่วมมือกันของสมาชิกภายในกลุ่มทุกท่าน ในการร่วมกันคิดและทำกันอย่างสุดความสามารถ นอกจากนี้ยังได้รับความกรุณาจากท่านอาจารย์ที่ปรึกษาโครงการในการให้คำปรึกษาด้านข้อมูลต่างๆ และอาจารย์ทุกท่านที่ให้ความช่วยเหลือในด้านต่างๆ ที่ทำให้โครงการนี้สำเร็จลงได้ด้วยดีและกำลังใจจากเพื่อนๆ ทุกคนภายในห้องที่คอยให้ความช่วยเหลือเรื่อยมาจนปริญญานิพนธ์นี้สำเร็จ และบุคคลที่สำคัญที่จะขาดเสียมิได้เลยก็คือ บุพการีของพวกเราทุกคนซึ่งเป็นผู้ให้กำเนิดและให้กำลังใจมาโดยตลอดด้วยดีแก่พวกเรา



## สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทที่ 1 บทนำ	1
บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการ	4
2.1 โครงสร้างของโปรแกรมที่เขียนด้วยภาษาซี	4
2.2 การจัดการอินเตอร์รัพต์	6
2.3 การจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยาย	10
2.4 การจัดการเมมส์	14
2.5 โหมดภาพความละเอียดสูง	17
บทที่ 3 การออกแบบและการสร้าง	27
3.1 เครื่องมือที่เกี่ยวข้องในการเขียนโปรแกรม	27
3.2 ขั้นตอนการออกแบบโปรแกรม	27
3.3 เขียนโปรแกรม	28
3.3.1 โปรแกรมจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยาย	28
3.3.2 โปรแกรมจัดการจอแสดงผล	34
3.3.3 โปรแกรมจัดการเมมส์	41
3.3.4 โปรแกรมจัดการตัวอักษรภาษาไทย	52
3.3.5 โปรแกรมโหลดภาพกราฟฟิกส์	57
3.3.6 การสร้างภาพเคลื่อนไหว	61
บทที่ 4 การใช้งานและการทดลองโปรแกรม	72
4.1 การทดลองส่วนการแนะนำ	73
4.2 การทดลองส่วนหัวเรื่องวงจรมอเตอร์ร่วม	75
4.3 การทดลองส่วนหัวเรื่องวงจรมอเตอร์ร่วม	77
4.4 การทดลองส่วนหัวเรื่องวงจรถลเลขคเตอร์ร่วม	78
4.5 การทดลองส่วนหัวเรื่องวงจรมอเตอร์ขยายคลาส A	79
4.6 การทดลองส่วนหัวเรื่องวงจรมอเตอร์ขยายคลาสอื่นๆ	80
4.7 การทดลองส่วนหัวเรื่องการต่อคาสเคด	81
4.8 การทดสอบเกี่ยวกับระบบ	82

## สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทที่ 5 บทสรุปและวิจารณ์	84
5.1 ปัญหาที่พบในการทำโครงการ	84
5.2 การแก้ปัญหา	85
5.3 แนวทางในการพัฒนา	85
5.4 สรุปผลของโครงการ	86
ภาคผนวก โปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์	87
บรรณานุกรม	



## สารบัญภาพ

รูปภาพ	หน้า
รูปที่ 2.1 การทำงานเมื่อเกิดการร้องขออินเทอร์เน็ต	8
รูปที่ 2.2 โครงสร้างของการแสดงสีบนจอภาพในโหมด VGA	17
รูปที่ 2.3 โครงสร้างของการทำงานของการ์ด Super VGA	18
รูปที่ 2.4 รายละเอียดของโหมดแฟลค	24
รูปที่ 2.5 รายละเอียดของ WinAflag , WinBflag	24
รูปที่ 3.1 โครงสร้างของโปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์	28
รูปที่ 3.2 ลักษณะการเก็บข้อมูลตัวอักษรแบบบิตแมป	53
รูปที่ 4.1 เมนูหลัก	72
รูปที่ 4.2 เมนูย่อยของส่วนการแนะนำ	73
รูปที่ 4.3 หน้าจอเกี่ยวกับการใช้การ	74
รูปที่ 4.4 หน้าจอเมื่อเลือกปุ่มแสดงข้อความทั้งหมด	74
รูปที่ 4.5 หน้าจอเกี่ยวกับข้อมูลการติดตั้งโปรแกรมทั้งหมด	75
รูปที่ 4.6 โปรแกรมย่อยวงจรเบสรวม	76
รูปที่ 4.7 ตัวอย่างของวงจรเบสรวม	76
รูปที่ 4.8 เมนูย่อยของหัวเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วม	77
รูปที่ 4.9 ตัวอย่างเนื้อหาในหัวเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วม	77
รูปที่ 4.10 เมนูย่อยของหัวเรื่องวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม	78
รูปที่ 4.11 เมนูย่อยของหัวเรื่องวงจรขยายคลาส A	79
รูปที่ 4.12 ตัวอย่างของเนื้อหาที่เป็นภาพเคลื่อนไหวของวงจรขยายคลาส A	79
รูปที่ 4.13 ตัวอย่างของเนื้อหาที่เป็นภาพเคลื่อนไหวของวงจรขยายคลาส A ( ต่อ )	80
รูปที่ 4.14 เมนูย่อยของวงจรขยายคลาสอื่นๆ	81
รูปที่ 4.15 เมนูย่อยของหัวข้อเรื่องการต่อคาสเคด	81

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1. ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา

ในปัจจุบันได้มีการนำเอาคอมพิวเตอร์มาใช้เพื่ออำนวยความสะดวกในงานทางด้านต่างๆ อย่างมาก ไม่ว่าจะเป็นทางด้านวิทยาศาสตร์ ทางด้านสถิติ ทางด้านการบัญชี หรือด้านอื่นๆ อีกมากมาย ทางด้านการศึกษาก็เป็นด้านหนึ่งที่คอมพิวเตอร์ถูกนำมาประยุกต์ใช้เพื่อให้การสอนนั้นมีความหลากหลายและมีประสิทธิภาพมากขึ้น โดยไม่สร้างความเบื่อหน่ายให้กับผู้เรียน อีกทั้งยังทำให้เกิดความเข้าใจในเนื้อหาได้ง่ายขึ้น ซึ่งวิชาทางด้าน วงจรทรานซิสเตอร์ก็เป็นวิชาหนึ่งที่ทำให้ความเข้าใจได้ค่อนข้างยากเนื่องจากเนื้อหาบางเรื่องจำเป็นต้องใช้จินตนาการเพื่อจะนึกภาพการไหลของกระแสในวงจรหรือคุณสมบัติอื่นๆ ที่มีการเปลี่ยนแปลง ซึ่งอาจจะทำให้ผู้ที่เริ่มต้นที่จะเรียนรู้ในเรื่องนี้ เกิดความเข้าใจผิดพลาด หรืออาจจะทำให้ผู้เรียนเกิดความเบื่อหน่าย และเกิดทัศนคติที่ไม่ดีต่อวิชานี้ก็เป็นได้

จากปัญหาที่เกิดขึ้นดังกล่าว จึงได้มีการเขียน โปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ขึ้น เพื่อเป็นการพัฒนาสื่อการสอนให้มีประสิทธิภาพยิ่งขึ้น และยังเป็น การนำเทคโนโลยีใหม่ๆ มาประยุกต์ใช้ในการสอนมากขึ้น ซึ่งจะส่งผลให้ผู้ที่ทำการ ศึกษาโดยใช้สื่อการสอนนี้เกิดความเข้าใจในเนื้อหาและบทเรียนได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ก่อให้เกิด แรงจูงใจในการศึกษาเป็นการทำให้ผู้เรียนเกิดทัศนคติที่ดีต่อวิชาดังกล่าว

### 2. วัตถุประสงค์ของการทำปริญญานิพนธ์

การทำปริญญานิพนธ์นี้ เพื่อพัฒนาสื่อการสอนให้มีประสิทธิภาพ โดยนำเอา คอมพิวเตอร์มาใช้ในการช่วยสอนซึ่งเป็นการนำเทคโนโลยีใหม่ๆ มาประยุกต์ใช้และเป็นการ ทำให้สื่อการสอนมีความหลากหลายมากยิ่งขึ้น ดังนั้นการทำปริญญานิพนธ์นี้จะต้องมีการ ออกแบบและการสร้างโปรแกรมช่วยสอนให้มีคุณภาพ ประสิทธิภาพ และมีคุณสมบัติที่ดีที่ จะอำนวยความสะดวกในการใช้งาน เมื่อนำไปใช้ในงานสอนจริงจะเป็นผลให้ผู้ศึกษา โปรแกรมนี้เกิดทักษะในการใช้งานคอมพิวเตอร์ อีกทั้งผู้ที่ทำการศึกษาได้รับความรู้ควบคู่ไป กับความเพลิดเพลินอีกด้วย

### 3. ขอบเขตของการทำปริญญานิพนธ์

เนื่องจากเนื้อหาของทรานซิสเตอร์มีความหลากหลายซึ่งบางเรื่องไม่มีความสำคัญมากนักปริญญานิพนธ์นี้จึงมีขอบเขตในการนำเสนอเนื้อหาเฉพาะเรื่องที่เห็นว่า มีความสำคัญ และมีความจำเป็นที่ผู้จะศึกษาควรทำความเข้าใจให้ชัดเจนไม่ว่าจะเป็นเรื่องของ โครงสร้าง ทรานซิสเตอร์ ชนิดของทรานซิสเตอร์ คอมมอนต่างๆ ของทรานซิสเตอร์ การจัดไบอัส แบบต่างๆ การจัดคลาสแบบต่างๆ และยังคงกล่าวถึงการพิจารณาทรานซิสเตอร์ในรูปวงจรรขยาย สัญญาณขนาดเล็ก (small signal) โดยเนื้อหาทั้งหมดจะถูกแสดงเป็นรูปภาพประกอบคำบรรยาย โดยบางภาพจะเป็นในลักษณะของภาพเคลื่อนไหวซึ่งทำให้เห็นการเปลี่ยนแปลงต่างๆ ได้ชัดเจน ในด้านการแสดงผลจะใช้การแสดงผลแบบกราฟฟิกส์ 256 สี ในโหมด Super VGA และสามารถใส่เมาส์ควบคุมในการใช้งานของโปรแกรม อีกทั้งยังสามารถใช้หน่วยความจำในระดับ extend memory ได้อีกด้วย

### 4. ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. ได้โปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ที่มีคุณภาพ เนื่องจากผู้ที่ทำการศึกษาค้นคว้าได้เห็นถึงการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้นไม่ว่าจะเป็นลักษณะการไหลของกระแส หรือคุณสมบัติของทรานซิสเตอร์ในสภาวะต่างๆ
2. จะทำให้การเรียนการสอนทางด้านการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์มีความสะดวกมากยิ่งขึ้น
3. ทำให้สมาชิกในกลุ่มมีความสามารถในการเขียนโปรแกรมได้เป็นอย่างดี
4. สร้างความแปลกใหม่ในการเรียนการสอนทำให้ผู้เรียนไม่เกิดความเบื่อหน่ายและยังช่วยเพิ่มทักษะการใช้เครื่องคอมพิวเตอร์ได้เป็นอย่างดี

### 5. เนื้อหาโดยสังเขป

เนื้อหาของบทแรกจะเป็นการกล่าวถึงที่มาที่ทำให้เกิดปริญญานิพนธ์เล่มนี้ขึ้น วัตถุประสงค์ของการทำปริญญานิพนธ์ ซึ่งเป็นจุดมุ่งหมายที่ผู้สร้างได้วางไว้ในการทำปริญญานิพนธ์เล่มนี้ พร้อมกับนั้นยังได้กล่าวถึงขอบเขตของเนื้อหาแต่ละส่วนโดยรวมในปริญญานิพนธ์ และประโยชน์ที่ผู้สร้างคาดว่าจะได้รับหลังจากปริญญานิพนธ์เล่มนี้เสร็จสมบูรณ์แล้ว

บทที่ 2 บทนี้จะกล่าวถึงทฤษฎี และหลักการที่เกี่ยวข้องและจำเป็นสำหรับการเขียนโปรแกรม ซึ่งจะประกอบไปด้วยโครงสร้างของโปรแกรมที่เขียนด้วยภาษาซี โครงสร้างทั่วไปในฟังก์ชัน การจัดการอินเตอร์รัพต์ การจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยาย การจัดการเมมส์ และเรื่องของโหมคภาพความละเอียดสูง

บทที่ 3 เป็นวิธีการออกแบบและการสร้างโครงงาน โดยกล่าวถึงขั้นตอนการออกแบบ และการสร้างส่วนต่าง ๆ ของโปรแกรม ซึ่งจะมีความต่อเนื่องจากบทที่ 2 เนื่องจากเป็นการนำเอาหลักการและทฤษฎีจากบทที่ 2 เข้ามาใช้ในการสร้างโปรแกรมในส่วนต่าง ๆ และพร้อมกันนั้นก็อธิบายเพิ่มเติมให้เห็นถึงการนำเอาทฤษฎีไปใช้งานจริง พร้อมแสดงส่วนของโปรแกรมที่สำคัญ

ในบทที่ 4 จะเป็นเรื่องของการใช้งานและการทดสอบโปรแกรมที่สร้างแล้ว ในการใช้งานกับสถานะแวดล้อมต่าง ๆ กันไป เช่น การทดสอบโปรแกรมเกี่ยวกับระบบซึ่งเป็นการนำโปรแกรมไปใช้กับเครื่องแบบต่างๆ ที่จะให้ผลการทดสอบเป็นอย่างไรในแต่ละระบบของเครื่องซึ่งประกอบไปด้วย การทดสอบกับระบบที่ไม่มีการติดตั้ง extended memory การทดสอบกับระบบที่ไม่มีการติดตั้ง driver mouse การทดสอบกับระบบที่ไม่มีการติดตั้ง smartdrv.exe การทดสอบกับเครื่องคอมพิวเตอร์ CPU 486DX-33

บทที่ 5 จะเป็นบทสรุปและวิจารณ์ซึ่งจะกล่าวถึงปัญหาที่เกิดขึ้นในการทำโครงงานแต่ละส่วนและวิธีการแก้ปัญหา รวมทั้งยังได้บอกแนวทางในการพัฒนาโปรแกรม เพื่อจะเป็นประโยชน์สำหรับผู้ที่ต้องการจะปรับปรุงโปรแกรมให้มีขีดความสามารถเพิ่มขึ้น

และภาคผนวก จะเป็นตัวซอร์สโปรแกรม (Source Program) ที่เขียนขึ้นด้วยภาษาซีของโปรแกรมทั้งหมด

## บทที่ 2

### ทฤษฎีและหลักการ

#### 2.1 โครงสร้างของโปรแกรมที่เขียนด้วยภาษาซี

ภาษาซี อาจกล่าวได้ว่าเป็นภาษาแบบโครงสร้าง โมดูลเนื่องจากตัวโปรแกรมของภาษาซีจะประกอบไปด้วยโมดูลหลายๆโมดูลเรียงต่อเนื่องกันไป ในแต่ละโมดูลจะสามารถเรียกซึ่งกันและกันได้และจะมีโมดูลที่มีชื่อว่า main สำหรับใช้เป็นทางเข้าออกของโปรแกรม ดังตัวอย่างโปรแกรมต่อไปนี้

ตัวอย่าง `/* say hello to user */`

```
#include <stdio.h>
```

—ส่วนเรียกใช้โมดูลอื่น

```
char a = 0 ;
```

—ส่วนกำหนดชื่อ

```
int main (void)
```

```
printf("Hello,world\n");
```

—ส่วนคำสั่ง

```
return a;
```

```
}
```

จากโปรแกรมตัวอย่าง จะแบ่งออกเป็น 3 ส่วนดังนี้

1. ส่วนเรียกใช้โมดูลอื่น เป็นส่วนที่จะบอกให้คอมไพเลอร์ไปดึงโมดูลอื่นๆ ที่กำหนดมาแปลร่วมด้วย โมดูลที่กำหนดนี้อาจเป็นโมดูลมาตรฐานที่มีให้แล้วในภาษาซี หรือเป็นโมดูลที่เขียนขึ้นใหม่ก็ได้ โมดูลเหล่านี้จะเขียนตามข้อกำหนดของภาษาซีทุกอย่าง แต่อาจจะไม่มีครบทั้งสามส่วน ซึ่งข้อสังเกตในความแตกต่างระหว่างไฟล์โมดูลกับไฟล์ที่เป็นโปรแกรมก็คือ ในไฟล์ของโมดูลจะไม่มีโมดูล main

2. ส่วนกำหนดชื่อที่ใช้ใน โปรแกรม เป็นส่วนที่ใช้กำหนดค่าคงที่ ตัวแปรมาโคร และอื่นๆที่ต้องการ

3. ส่วนคำสั่ง จะประกอบด้วยโมดูลต่างๆ เรียงกันไป โดยมีโมดูล main เป็นโมดูลที่ใช้เป็นทางเข้าออกของโปรแกรม

ทั้งสามส่วนนี้ อาจอยู่ปะปนกันไปก็ได้ โดยจะยึดหลักว่าส่วนไหนที่อยู่ก่อนจะถูกแปลก่อนและการจะเรียกหรืออ้างถึงชื่อใด จะต้องนิยามหรือกำหนดชื่อ หรือเรียกใช้โมดูลอื่นที่ได้กำหนดชื่อนั้นๆก่อนเสมอ

### 2.1.1 โครงสร้างทั่วไปในฟังก์ชัน

ส่วนคำสั่งของโปรแกรมภาษาซี จะประกอบไปด้วยการนิยามโมดูล ซึ่งโมดูลแต่ละตัวจะประกอบไปด้วยคำสั่งหลายคำสั่งเรียงกันเป็นกลุ่ม และโมดูลแต่ละตัวจะมีชื่อกำกับไว้ใช้เรียกทำงาน ในโปรแกรมภาษาซีจะมีก็โมดูลก็ได้ แต่อย่างน้อยจะต้องมีหนึ่งโมดูลซึ่งมีชื่อว่า `main()` เป็นส่วนโปรแกรมหลักหรือโมดูลหลักเสมอการเรียกชื่อโมดูลต่างๆในภาษาซีจะใช้คำว่า ฟังก์ชัน (function) ในการเขียนหรืออ้างถึงฟังก์ชันในภาษาซีจะเขียนต่อท้ายด้วยเครื่องหมายวงเล็บ () เสมอ ส่วน header files และกลุ่มฟังก์ชันที่ผู้เขียนโปรแกรมสร้างขึ้นจะใช้คำเรียกโดยรวมว่า โมดูล

กล่าวโดยสรุป ในส่วนคำสั่งของโปรแกรมภาษาซี จะประกอบไปด้วยการนิยามฟังก์ชันสำหรับใช้งานในโปรแกรมนั้นๆ จะมีฟังก์ชันอยู่ภายใน ส่วนนี้เป็นจำนวนเท่าใดก็ได้ แต่อย่างน้อยจะต้องมีหนึ่งฟังก์ชัน และฟังก์ชันนี้จะต้องมีชื่อว่า `main()`

โครงสร้างของฟังก์ชันมีรายละเอียดดังนี้

ส่วนหัวของฟังก์ชัน (heading)

{

ส่วนการกำหนดตัวแปร (variable declaration)

คำสั่ง (statements)

}

และจากตัวอย่าง ฟังก์ชัน `main()` มีรูปดังนี้

```
int main (void)
```

```
{
```

```
printf ("Hello,world\n");
```

```
return a;
```

```
}
```

ฟังก์ชันหนึ่งๆ จะประกอบไปด้วย

**ส่วนหัว (heading)** เป็นส่วนที่ใช้นิยามชื่อฟังก์ชัน กำหนดชนิดและจำนวนตัวแปรที่ใช้ส่งผ่านค่าเข้าออก มีข้อกำหนดคือชนิดของฟังก์ชัน ชื่อฟังก์ชัน (พารามิเตอร์ที่ใช้ส่งผ่านเข้า) จากตัวอย่างจะได้

```
int main (void)
```

void อาจกล่าวได้ในสองลักษณะ คือไม่เจาะจง หรือไม่มีข้อมูล ในกรณีนี้หมายถึงไม่มีการส่งข้อมูล นั่นคือฟังก์ชัน main() นี้ไม่มีการส่งค่าเข้าไปในฟังก์ชัน หรืออาจเรียกได้ว่าไม่มีพารามิเตอร์ แต่จะมีการส่งค่ากลับออกมาเป็นค่าชนิด int หรือจำนวนเต็ม นั่นเอง

**ส่วนกลุ่มคำสั่ง (compound statements)** ส่วนนี้ประกอบไปด้วยสามส่วนย่อยคือ

**ส่วนการกำหนดตัวแปรภายใน (variable declaration)** ส่วนนี้ใช้สำหรับกำหนดตัวแปรสำหรับใช้ภายในฟังก์ชัน จากตัวอย่างนี้ไม่มีการกำหนดใดๆ

**ส่วนคำสั่ง (statements)** ประกอบด้วยคำสั่งต่างๆเรียงกันไป คำสั่งในส่วนคำสั่งนี้มิได้หลายคำสั่ง หรืออาจจะไม่มีเลยก็ได้ ซึ่งคำสั่งแต่ละคำสั่งจะต้องลงท้ายด้วยเครื่องหมาย ; (semicolon) เสมอ

เครื่องหมาย {} เครื่องหมายนี้ทำหน้าที่กำหนดขอบเขตของกลุ่มคำสั่ง โดยกลุ่มคำสั่งหนึ่งกลุ่มจะมีค่าเทียบเท่าคำสั่ง 1 คำสั่ง ดังนั้น ในจุดที่เป็นคำสั่งหนึ่งคำสั่งอาจแทนด้วยกลุ่มคำสั่งก็ได้ในกลุ่มคำสั่งหนึ่งกลุ่มก็จะสามารถนิยามชื่อไว้ใช้ภายในได้เอง

## 2.2 การจัดการอินเตอร์รัพต์

**การขัดจังหวะ หรือ การอินเตอร์รัพต์ (interrupt)** คือการที่โปรเซสหนึ่งที่กำลังทำงานอยู่ถูกสั่งให้หยุดการทำงาน ซึ่งอาจจะสั่งมาจากโปรเซสอื่น จากฮาร์ดแวร์ หรือจากโปรเซสตัวเองก็ได้เพื่อเริ่มต้นทำงาน โปรเซสอีก โปรเซสหนึ่ง และเมื่อโปรเซสนี้ทำงานเสร็จสิ้นแล้ว โปรเซสที่ถูกขัดจังหวะก็จะทำงานต่อไป

**โปรแกรมบริการอินเตอร์รัพต์ (interrupt service routine-ISR)** คือโปรเซสที่ถูกเรียกขึ้นมาทำงาน เมื่อเกิดการขอการอินเตอร์รัพต์

**ตารางอินเตอร์รัพต์เวกเตอร์ (interrupt vector table-IVT)** คือตารางที่ใช้เก็บค่าตำแหน่งหน่วยความจำเริ่มต้นของฟังก์ชัน ซึ่งจะเป็นโปรเซสทำงานตอบสนองในการร้องขออินเตอร์รัพต์

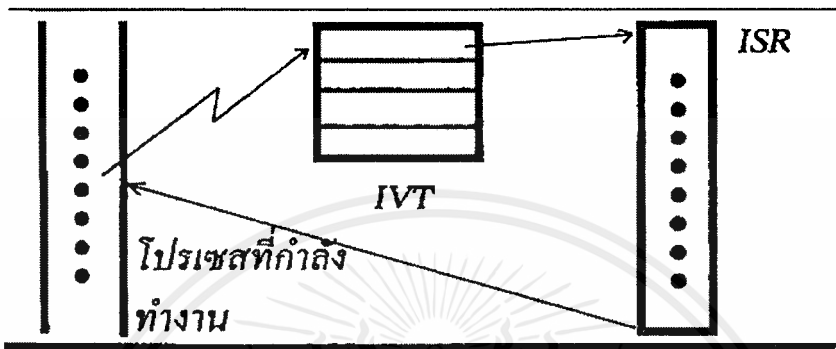
อินเทอร์รัพท์ฟังก์ชัน (interrupt function) คือชื่ออีกชื่อหนึ่งของโปรแกรมบริการอินเทอร์รัพท์ ในมุมมองฟังก์ชันตามความหมายของภาษาซี หมายถึงกลุ่มของคำสั่งที่ทำหน้าที่ใดหน้าที่หนึ่ง ซึ่งจะเริ่มทำงานเมื่อได้รับการร้องขออินเทอร์รัพท์ (ตามหมายเลขที่ได้ติดตั้งอินเทอร์รัพท์ฟังก์ชันไว้)

ในขณะที่มีโปรเซสหนึ่งกำลังทำงานอยู่ในระบบ โปรเซสนั้นอาจถูกขัดจังหวะการทำงานได้จากความจำใดๆ ก็ตามในระบบ ที่ต้องการจัดการสิ่งใดสิ่งหนึ่งเร่งด่วนกว่าโปรเซสที่กำลังทำงานอยู่ในปัจจุบัน การขัดจังหวะที่เกิดขึ้นจะทำให้โปรเซสที่กำลังทำงานอยู่นั้นหยุดการทำงานลงชั่วคราว เพื่อให้ระบบหันไปทำงานในโปรเซสที่จะใช้จัดการทำงานเร่งด่วนนั้น เมื่องานเร่งด่วนกว่าเสร็จสิ้น โปรเซสที่ถูกใช้ถูกหยุดค้างไว้ก็จะทำงานต่อไปการถูกขัดจังหวะเพื่อไปกระทำหน้าที่เร่งด่วนกว่านี้เรียกว่า การอินเทอร์รัพท์ และโปรเซสที่ใช้จัดการงานที่เร่งด่วนกว่านี้เรียกว่า อินเทอร์รัพท์ฟังก์ชัน หรือ โปรแกรมบริการอินเทอร์รัพท์

สำหรับเครื่องพีซี แหล่งที่จะกำเนิดสัญญาณที่จะบอกการเกิดการอินเทอร์รัพท์นี้อาจมาจากฮาร์ดแวร์ เช่นเมื่อเกิดการหารด้วยศูนย์ ซีพียูจะส่งสัญญาณอินเทอร์รัพท์ เพื่อให้ระบบปฏิบัติการทราบว่าค่าที่ได้จากการคำนวณนั้นเป็นอนันต์ เป็นต้น นอกจากนี้สัญญาณอินเทอร์รัพท์อาจมาจากโปรเซสที่กำลังทำงานอยู่ส่งขัดจังหวะตนเองอันเป็นวิธีที่เราใช้ในการเรียกอินเทอร์รัพท์ฟังก์ชันของระบบปฏิบัติการ และในกรณีสุดท้ายสัญญาณอินเทอร์รัพท์อาจมาจากโปรเซสอื่นที่อยู่ในระบบ ซึ่งอาจจะกำลังทำงานไปพร้อมกับโปรเซสปัจจุบัน หรืออาจจะถูกสั่งให้เริ่มทำงานเมื่อมีสัญญาณร้องขออินเทอร์รัพท์ หรือมีการเรียกใช้โปรเซสในนามของฟังก์ชัน เราอาจจะแยกประเภทของการอินเทอร์รัพท์ตามแหล่งที่มาได้สองชนิดคือ ฮาร์ดแวร์อินเทอร์รัพท์ (hardware interrupt) เป็นอินเทอร์รัพท์ที่ถูกร้องขอโดยฮาร์ดแวร์ และซอฟต์แวร์อินเทอร์รัพท์ (software interrupt) จะถูกร้องขอจากโปรเซสใดโปรเซสหนึ่งที่กำลังทำงานภายในระบบ

เมื่อมีการร้องขอการอินเทอร์รัพท์ไม่ว่าจะมาจากแหล่งใดก็ตาม จะมีการแจ้งหมายเลขอินเทอร์รัพท์มาด้วยเสมอ ซึ่งค่าของหมายเลขอินเทอร์รัพท์นี้ก็จะต้องถูกนำมาเปิดตารางอินเทอร์รัพท์เวกเตอร์ และนำค่าในตารางที่ได้นี้มาเป็นค่าตำแหน่งหน่วยความจำเริ่มต้นของอินเทอร์รัพท์ฟังก์ชันเพื่อใช้เป็นจุดกระโดดไปทำงานของระบบ หลังจากทีระบบทำงานตามอินเทอร์รัพท์ฟังก์ชันเสร็จสิ้นแล้ว ที่คำสั่งสุดท้ายของอินเทอร์รัพท์ฟังก์ชันจะมีค่า

ส่งกระโดดกลับไปยังจุดที่เรียกมา คำสั่งนี้จะทำให้ระบบกระโดดกลับไปทำงานในโปรเซสที่ค้างอยู่ต่อไป



รูปที่ 2.1 การทำงานเมื่อเกิดการร้องขออินเทอร์รัพต์

การเรียกใช้โปรเซสในนามของฟังก์ชัน หรือการฝังตัวฟังก์ชันไว้ในระบบ เพื่อจะใช้งานในภายหลัง เป็นการเรียกใช้งานโมดูลที่ประกอบไปด้วยฟังก์ชันในอีกรูปแบบหนึ่ง นอกเหนือจากการเรียกโดยการขออินเทอร์รัพต์ที่สัมพันธ์กันกับฟังก์ชันกรรมวิธีในการเขียนโปรแกรมที่มีอินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันจะต้องมีขั้นตอนต่อไปนี้

1. กำหนดหมายเลขอินเทอร์รัพต์ที่ต้องการใช้สำหรับอินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันที่เขียนขึ้น ซึ่งอาจจะใช้หมายเลขที่ยังไม่มีอินเทอร์รัพต์ของฟังก์ชันใดใช้ หรือจะใช้ร่วมกับหมายเลขที่มีอินเทอร์รัพต์ใช้งานอยู่ก่อนแล้ว ซึ่งในกรณีหลังหากมีการร้องขออินเทอร์รัพต์ที่ไปเรียกอินเทอร์รัพต์ ฟังก์ชันเดิมก็จะกระโดดไปทำงานในอินเทอร์รัพต์ของฟังก์ชันใหม่แทน ดังนั้นในอินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันตัวใหม่ของกรณีนี้ จะต้องมีการเรียกใช้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันเดิมด้วย เพื่อให้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันเดิมได้ทำงาน รายละเอียดจะได้กล่าวพร้อมๆกับตัวอย่างต่อไป

2. เก็บค่าการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันเดิมที่ใช้ โดยจะใช้ฟังก์ชัน `getvect()` ซึ่งมีโปรโตไทป์ดังนี้

```
void interrupt (*getvect (int n)) (void);
```

คำสั่ง `interrupt` ที่ปรากฏอยู่ในโปรโตไทป์นั้น เป็นการกำหนดให้ค่าชี้ฟังก์ชันที่ฟังก์ชัน `getvect()` ส่งกลับมานี้เป็นค่าการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชัน ซึ่งหมายถึงค่าตำแหน่งหน่วยความจำเริ่มต้นของอินเทอร์รัพต์ฟังก์ชัน นั่นเอง ฟังก์ชัน `getvect()` จะให้ค่าการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันจากอินเทอร์รัพต์หมายเลขที่กำหนดเป็นพารามิเตอร์ `n` ในฟังก์ชัน

3. กำหนดค่าชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันของตารางอินเทอร์รัพต์เวกเตอร์ในหมายเลขที่ต้องการ ด้วยการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันที่สร้างขึ้น หลังจากทีอ่านค่าชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันในตารางอินเทอร์รัพต์เวกเตอร์ตามหมายเลขที่ต้องการด้วยฟังก์ชัน `getvect` 9 แล้วนั้นเราก็จะกำหนดค่าของการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันตัวใหม่ลงไป แทนในตำแหน่งที่เก็บค่าไว้ด้วยฟังก์ชัน `setvect()` เพื่อให้ตารางอินเทอร์รัพต์เวกเตอร์ในหมายเลขที่ต้องการนั้นชี้ไปยังอินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันที่สร้างขึ้นแทนค่าเก่า ฟังก์ชัน `setvect()` มีรูปดังนี้

```
void setvect(int n, void interrupt (*isr)());
```

ฟังก์ชัน `setvect()` ทำหน้าที่กำหนดค่าการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันใหม่ในตารางอินเทอร์รัพต์เวกเตอร์ตามหมายเลขอินเทอร์รัพต์ที่กำหนด ค่าที่ฟังก์ชัน `setvect()` รับไปเป็นพารามิเตอร์คือค่าหมายเลขอินเทอร์รัพต์ที่ต้องการเปลี่ยนค่าและค่าการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันชนิดไม่มีการส่งผ่านค่า เพราะอินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันทั่วไปจะส่งผ่านค่าทางรีจิสเตอร์แทนการส่งผ่านสแต็คดั่งฟังก์ชันทั่วไป

4. ก่อนที่จะจบการทำงานของโปรแกรม จะต้องคืนค่าการชี้อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันเดิมแก่ตารางอินเทอร์รัพต์ มิฉะนั้นเมื่อโปรแกรมจบการทำงานจะมีการนำเอาหน่วยความจำที่โปรแกรมนั้นเคยใช้ไปให้โปรแกรมหรือโปรเซสอื่น และมีการเรียกใช้อินเทอร์รัพต์หมายเลขนี้อีกจะทำให้เกิดการกระโดดไปยังพื้นที่ที่ไม่ใช่อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชัน ( เพราะได้นำข้อมูลใหม่ไปใส่แทนแล้ว) จะทำให้ระบบเสียหายได้

อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันในภาษาซี จะมีลักษณะเช่นเดียวกับฟังก์ชันที่มีการส่งค่าเข้าทางเดียวทั่วไป แต่จะมีโปรโตไทป์และส่วนหัวของฟังก์ชันดังนี้

```
void interrupt ชื่อฟังก์ชัน (unsigned bp,unsigned di,unsigned si,unsigned dx,unsigned ex,
                             unsigned dx,unsigned cx,unsigned bx,unsigned ax,unsigned ip,
                             unsigned cs,unsigned flag);
```

อินเทอร์รัพต์ฟังก์ชันที่สร้างขึ้นด้วยภาษานี้ คอมไพเลอร์จะเพิ่มคำสั่งที่ใช้ในการเก็บค่ารีจิสเตอร์ต่างๆ ลงในสแต็คก่อน และจะคืนค่ารีจิสเตอร์ต่างๆ จากสแต็คก่อนที่จะ

จบอินเตอร์รัพต์ฟังก์ชันดังนั้นเมื่อเรากำหนดชื่อของพารามิเตอร์อินเตอร์รัพต์ฟังก์ชันให้สอดคล้องกับตำแหน่งข้อมูลของรีจิสเตอร์ที่เก็บไว้ในสแต็ก เราก็อาจจะนำข้อมูลในตัวแปรเหล่านั้นมาใช้แทนค่าการเรียกจากรีจิสเตอร์ก็ได้ ประโยชน์ที่เห็นชัดในการกำหนดพารามิเตอร์ก็คือการใส่ค่าต่างๆ ลงในตัวแปรที่กำหนดในพารามิเตอร์ จะเท่ากับเป็นการส่งค่ากลับทางรีจิสเตอร์ด้วย เนื่องจากในการแปลนั้นคอมไพเลอร์จะเพิ่มคำสั่งการนำค่าในสแต็กกลับคืนให้รีจิสเตอร์ก่อนจบฟังก์ชัน ดังนั้นค่าที่เราใส่ลงในตัวแปร (ซึ่งอยู่ในสแต็ก) จึงเท่ากับเป็นการกำหนดค่าลงในรีจิสเตอร์ทางอ้อมด้วย อาจกล่าวโดยสรุปว่าการกำหนดพารามิเตอร์ในอินเตอร์รัพต์ฟังก์ชัน จะช่วยให้เราสามารถส่งค่ากลับทางรีจิสเตอร์ไปยังโปรเซสที่เรียกมาได้

### 2.3 การจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยาย

สำหรับหน่วยความจำเพิ่มขยาย เราจัดการผ่านทางส่วนการบริหารหน่วยความจำเพิ่มขยาย (XMS) อยู่ที่อินเตอร์รัพต์หมายเลข 2Fh ฟังก์ชัน 43h ฟังก์ชันนี้อยู่ภายในไครเวอร์ HIMEM.SYS ข้อสังเกตเกี่ยวกับอินเตอร์รัพต์ฟังก์ชันนี้ก็คือ ชุดฟังก์ชันนี้ไม่สามารถเรียกได้โดยตรง เช่นเดียวกับอินเตอร์รัพต์ฟังก์ชันของส่วนการบริหารหน่วยความจำเพิ่มขยายเท่านั้น ในการใช้งานเราจึงต้องนำค่าการชี้ฟังก์ชันที่ได้นี้ใส่ในตัวชี้ฟังก์ชันเพื่อใช้ทำงานเช่นเดียวกับตัวชี้ฟังก์ชันทั่วไป

ขั้นตอนในการกำหนดค่าเริ่มต้นให้ตัวชี้ฟังก์ชันสำหรับจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยายมีดังนี้

1. ตรวจสอบว่ามีการติดตั้งอินเตอร์รัพต์ฟังก์ชันหมายเลข 2Fh หรือไม่ โดยการอ่านค่าในตารางที่ตรงกับตำแหน่งที่ใช้เก็บค่าการชี้อินเตอร์รัพต์ฟังก์ชันหมายเลข 2Fh หากไม่มีการติดตั้งค่าในตำแหน่งดังกล่าวจะมีค่าเป็น 0 หรือ 0CFh

2. ตรวจสอบว่าได้มีการติดตั้งส่วนบริการหน่วยความจำเพิ่มขยายหรือไม่ โดยการร้องขออินเตอร์รัพต์หมายเลข 2Fh ฟังก์ชัน 43h ฟังก์ชันย่อย 00h ( กำหนดให้รีจิสเตอร์ AH มีค่าเป็น 43h และรีจิสเตอร์ AL มีค่าเป็น 00h ) หากมีการติดตั้ง ก็จะให้ค่าออกมาเป็น 80h

3. การเรียกใช้อินเตอร์รัพต์หมายเลข 2Fh ฟังก์ชัน 43h ฟังก์ชันย่อย 10h เพื่อขอค่าการชี้ฟังก์ชันบริการหน่วยความจำเพิ่มขยาย ซึ่งจะส่งค่าเซ็กเมนต์กลับมาทางรีจิสเตอร์ ES และค่าออฟเซตทางรีจิสเตอร์ BX เราจะนำค่าการชี้ฟังก์ชันที่ได้มากำหนดเป็นค่าเริ่มต้นให้กับตัวชี้ฟังก์ชัน สำหรับใช้งานต่อไป

กรรมวิธีในการจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยายยังคงมีลักษณะคล้ายคลึงกับการจัดการหน่วยความจำแบบไดนามิก แต่ค่าที่ใช้ในการเข้าถึงหน่วยความจำจะเป็นค่าแฮชของหน่วยความจำแทนค่าการชี้ ซึ่งข้อดีของการใช้ค่าแฮชก็คือ เราไม่จำเป็นต้องทราบว่โครงสร้างของหน่วยความจำในระบบมีลักษณะอย่างไร ดังนั้นระบบปฏิบัติการก็อาจจะปรับการใช้งานหน่วยความจำให้มีประสิทธิภาพกว่าเดิมได้ ดังเช่นในกรณีที่เกิดพื้นที่ว่างเป็นช่วงๆ จากการคืนหน่วยความจำแบบไม่เป็นลำดับ ระบบปฏิบัติการจะสามารถสลับย้ายข้อมูลให้พื้นที่ว่างที่แยกจากกันมารวมกันเป็นพื้นที่ผืนเดียวกันได้ โดยไม่มีผลกระทบต่อการใช้งานหน่วยความจำเนื่องจากโปรแกรมที่ขอใช้บริการไม่ได้เก็บค่าตำแหน่งหน่วยความจำไว้ ระบบปฏิบัติการจึงสามารถย้ายข้อมูลจากตำแหน่งหนึ่งไปอีกตำแหน่งหนึ่งได้ตามต้องการ เราอาจสรุปขั้นตอนในการจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยายได้ดังนี้

1. จองพื้นที่หน่วยความจำเพิ่มขยาย เช่นเดียวกับการจัดการหน่วยความจำแบบไดนามิก เราจะต้องจองพื้นที่หน่วยความจำเพิ่มขยายตามจำนวนที่ต้องการเสียก่อน แต่ค่าที่ส่วนบริการหน่วยความจำเพิ่มขยายส่งกลับมาจะเป็นค่าแฮช ซึ่งมีชนิดเป็นจำนวนเต็ม
  2. เก็บหรือใช้ข้อมูล หลังจากการจองแล้ว เราสามารถเก็บ หรือใช้ข้อมูลในพื้นที่ที่จองไว้ได้ตามต้องการ โดยผ่านทางฟังก์ชันสำหรับการถ่ายข้อมูล แต่ในการใช้งานจริงเราจะไม่อาจทราบได้ว่าระบบอาจจะย้ายข้อมูลเพื่อขจัดพื้นที่ว่างไม่ต่อเนื่องเมื่อใดในการย้ายข้อมูลจำนวนมากๆ หรือหากว่าเราจะต้องการติดต่อกับหน่วยความจำเพิ่มขยายโดยไม่ผ่านส่วนการบริการหน่วยความจำเพิ่มขยาย เราควรจะต้องพื้นที่ใช้งานเสียก่อนเมื่อส่วนบริการหน่วยความจำเพิ่มขยายได้รับคำสั่งให้ล๊อคพื้นที่ใดพื้นที่หนึ่ง ส่วนบริการหน่วยความจำเพิ่มขยายจะไม่เข้าไปยุ่งเกี่ยวกับพื้นที่นั้น จนกว่าจะมีการปลดล๊อคหน่วยความจำพื้นที่ดังกล่าว
  3. คืนหน่วยความจำ หลังจากใช้งานหน่วยความจำนั้นๆเสร็จสิ้นแล้ว เราจะต้องคืนหน่วยความจำที่ได้จองไว้ให้แก่ระบบ สำหรับให้โปรแกรมอื่นๆได้ใช้งานต่อไป
- ฟังก์ชันบริการหน่วยความจำเพิ่มขยายที่น่าสนใจมีดังนี้**

**ฟังก์ชัน 00h สอบถามค่าเวอร์ชันของ HIMEM.SYS**

ค่าที่ส่งไป AH = 00h

ค่าที่ส่งกลับ AX = ค่าเวอร์ชัน

DX = 0 ไม่ได้ติดตั้ง HMA

= 1 ติดตั้ง HMA

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

**ฟังก์ชัน 08h** หาขนาดหน่วยความจำเพิ่มขยายที่เหลือ

**ค่าที่ส่งไป** AH = 08h

**ค่าที่ส่งกลับ** AX = ขนาดของหน่วยความจำเพิ่มขยายที่เหลือทั้งหมดมีหน่วยเป็นกิโลไบต์  
BL = 0 หากทำได้

= ค่าอื่นๆ มีความผิดพลาด

DX = ขนาดของหน่วยความจำที่เหลือเป็นพื้นที่ต่อเนื่องที่ใหญ่ที่สุดมีหน่วยเป็นกิโลไบต์

**ฟังก์ชัน 09h** จองพื้นที่หน่วยความจำ

**ค่าที่ส่งไป** AX = 09h

DX = ขนาดที่ต้องการ มีหน่วยเป็นกิโลไบต์

**ค่าที่ส่งกลับ** AX = 0 ไม่สามารถจองได้

= 1 สามารถจองได้

BX = รหัสความผิดพลาด (ถ้ามี)

DX = ค่าแฮนเดิลของพื้นที่ที่จองได้

**ฟังก์ชัน 0Ah** คืนหน่วยความจำ

**ค่าที่ส่งไป** AH = 0Ah

DX = ค่าแฮนเดิลของพื้นที่ที่ต้องการคืน

**ค่าที่ส่งกลับ** AX = 0 ไม่สามารถคืนได้

= 1 คืนได้สำเร็จ

BX = รหัสความผิดพลาด (ถ้ามี)

**ฟังก์ชัน 0Bh** ถ่ายข้อมูลระหว่างหน่วยความจำ

**ค่าที่ส่งไป** AH = 0Bh

DS:SI = ตำแหน่งหน่วยความจำเริ่มต้นของสตรัคเจอร์

struct XMSblock{

long nbytes; จำนวนไบต์ที่ต้องการถ่าย (เป็นเลขคู่)

int shandle; แฮนเดิลของหน่วยความจำต้นทาง

long soffset; ตำแหน่งเริ่มต้นของหน่วยความจำ ต้นทางที่จะถ่ายข้อมูล

int dhandle; แฮนเดิลของหน่วยความจำปลายทาง

long doffset; ตำแหน่งเริ่มต้นของหน่วยความจำปลายทางที่จะรับข้อมูล  
}; ( สตรีทเจอร์นี่ผู้เขียนโปรแกรมต้องกำหนดขึ้นเอง)

หมายเหตุ หากให้ค่าแอสเคลเป็น 0 นั้นหมายถึงหน่วยความจำที่ต้องการติดต่อเป็นหน่วยความจำที่อยู่ใน 1

เมกะไบต์แรกค่า offset จะเป็นค่าตำแหน่งหน่วยความจำเชิงเส้นของหน่วยความจำใน 1 เมกะ

ไบต์แรก ค่าตำแหน่งหน่วยความจำเชิงเส้นนี้หาได้ดังรูป

( unsigned long)p; เมื่อ p เป็นพอยน์เตอร์ชนิด far;

ค่าที่ส่งกลับ AX = 0 ไม่สามารถถ่ายข้อมูลได้  
= 1 ถ่ายข้อมูลได้สำเร็จ  
BX รหัสความผิดพลาด (ถ้ามี)

ฟังก์ชัน 0Ch ล็อกพื้นที่หน่วยความจำ

ค่าที่ส่งไป AX = 0Ch  
DX = ค่าแอสเคลของพื้นที่ที่ต้องการล็อกตำแหน่ง

ค่าที่ส่งกลับ AX = 0 ไม่สามารถล็อกตำแหน่งได้  
= 1 ล็อกตำแหน่งได้สำเร็จ  
BL รหัสแสดงความผิดพลาด (ถ้ามี)  
DX:BX = ค่าตำแหน่งหน่วยความจำเชิงเส้นเริ่มต้นของพื้นที่ที่ล็อกได้สำเร็จ

ฟังก์ชัน 0Dh ปลดล็อกพื้นที่หน่วยความจำ

ค่าที่ส่งไป AX = 0Dh  
DX = ค่าแอสเคลพื้นที่ที่ต้องการปลดล็อก

ค่าที่ส่งกลับ AX = 0 ไม่สามารถล็อกตำแหน่งได้  
= 1 ล็อกตำแหน่งได้สำเร็จ  
BL รหัสแสดงความผิดพลาด (ถ้ามี)

## 2.4 การจัดการเมาส์

ในการจัดการเมาส์ ซึ่งจะเป็นอินพุตอีกตัวหนึ่งของระบบ เราจะติดต่อผ่านทาง อินเทอร์เน็ตหมายเลข 33h ซึ่งเป็นอินเทอร์เน็ตสำหรับใช้จัดการเมาส์ อินเทอร์เน็ตฟังก์ชันนี้จะจัดการในเรื่องของการแสดงเมาส์บนจอภาพในโหมดตัวอักษรและโหมดภาพ (ไม่เก็นวีจีเอ) การเปลี่ยนตำแหน่งของเมาส์และขอบเขตของการแสดงเมาส์ เราอาจแบ่งขั้นตอนการจัดการเมาส์ได้ดังนี้

1. ตรวจสอบว่ามีเมาส์อยู่ในระบบหรือไม่ โดยจะใช้อินเทอร์เน็ตหมายเลข 33h ฟังก์ชัน 00h เพื่อตรวจสอบว่ามีใครเวอร์ของเมาส์อยู่ในระบบหรือไม่ หากมีก็จะรีเซ็ตเมาส์ให้เริ่มทำงาน

2. กำหนดรูปแบบในการแสดงพื้นที่การแสดงผลและแสดงรูปเมาส์บนจอ ในโหมดกราฟฟิกนั้นเราจะ สามารถกำหนดรูปของเมาส์ได้ตามต้องการ โดยผ่านทางฟังก์ชัน 09h

3. สอบถามตำแหน่งและสถานะของปุ่ม ในจุดที่เราจะใช้รับข้อมูลเราอาจแสดง ตัวเล็อบบนจอภาพ และใช้คำสั่งวนรอบเพื่อเรียกใช้ฟังก์ชัน 03h ในการหาตำแหน่งของเมาส์ ปัจจุบัน และสถานะของปุ่มที่ผู้ใช้กำลังกดอยู่

4. ซ่อนรูปเมาส์ เมื่อจบการทำงาน หรือเมื่อไม่ต้องการให้รูปเมาส์อยู่บนหน้าจอผู้เขียนโปรแกรมควรซ่อนรูปเมาส์ เพื่อไม่ให้เมาส์ยังคงทำงานอยู่ในระบบปฏิบัติการ หรือในโปรแกรมอื่นที่ไม่มีการใช้เมาส์อันอาจจะก่อความสับสนให้กับการใช้งานได้

ฟังก์ชันภายในอินเทอร์เน็ตหมายเลข 33h ที่น่าสนใจมีดังนี้

ฟังก์ชัน 00h รีเซ็ตเมาส์

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0000h

ค่าที่ส่งกลับ AX = 0 ไม่มีใครเวอร์เมาส์อยู่  
= 0FFFFh มีเมาส์ติดตั้งอยู่

BX จำนวนปุ่มของเมาส์

= 0 มากกว่า 2 ปุ่ม

= 2 Microsoft mouse (and compatible)

= 3 Mouse system mouse (3 buttons)



ฟังก์ชัน 01h แสดงรูปเมาส์บนจอ

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0001h

ฟังก์ชัน 02h ช้อนรูปเมาส์

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0002h

ฟังก์ชัน 03h อ่านสถานะเมาส์

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0003h

ค่าที่ส่งกลับ BX สถานะปุ่ม

บิต 0 ปุ่มซ้าย บิต 1 ปุ่มขวา บิต 2 ปุ่มกลาง

CX = ตำแหน่งแกน x ของเมาส์

DX = ตำแหน่งแกน y ของเมาส์

ฟังก์ชัน 04h กำหนดตำแหน่งเมาส์

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0004h

CX = ตำแหน่งแกน x ของเมาส์

DX = ตำแหน่งแกน y ของเมาส์

ฟังก์ชัน 07h กำหนดช่วงแกน x ที่เมาส์จะเลื่อนไปได้

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0007h

CX = ค่าเริ่มต้น

DX = ค่าสิ้นสุด

ฟังก์ชัน 08h กำหนดช่วงแกน y ที่เมาส์จะเลื่อนไปได้

ค่าที่ส่งเข้าไป AX = 0009h

CX = ค่าเริ่มต้น

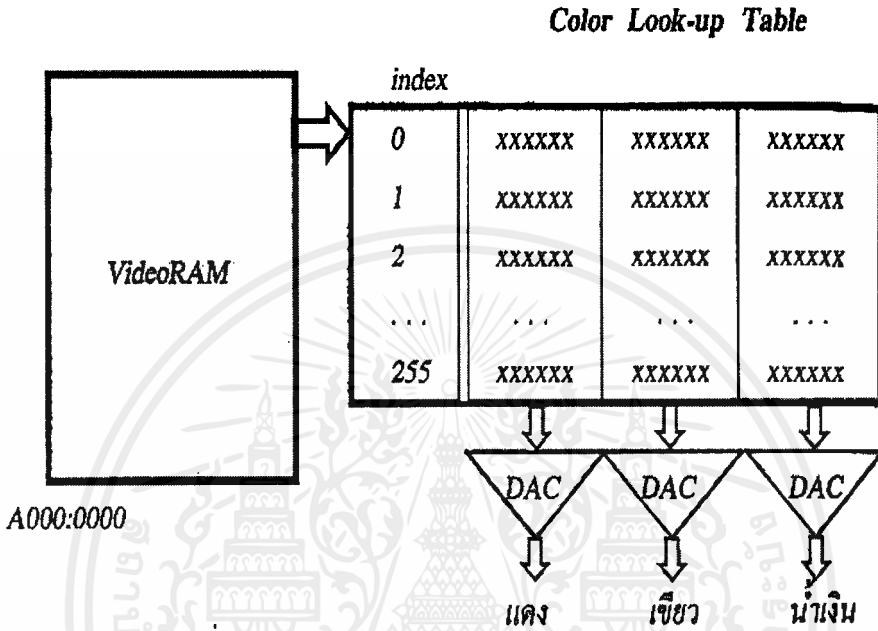
DX = ค่าสิ้นสุด

**ฟังก์ชัน 09h** กำหนดรูปเมสในโหมดภาพ (ใช้ได้สูงสุดที่ VGA)  
**ค่าที่ส่งเข้าไป** AX = 0009h  
 BX = ตำแหน่งของจุดอ้างอิงแกน x เมื่อเทียบกับเมส (-16 ถึง 16)  
 CX = ตำแหน่งของจุดอ้างอิงแกน y เมื่อเทียบกับเมส (-16 ถึง 16)  
 ES:DX ค่าการชี้ข้อมูลรูปเมส ประกอบไปด้วย  
     รูปพื้นเคิม ( screen mask) 16 word (unsigned int)  
     รูปเมส (cursor mask) 16 word (unsigned int)

**ฟังก์ชัน 0Ah** กำหนดรูปเมสในโหมดตัวอักษร  
**ค่าที่ส่งเข้าไป** AX = 000Ah  
 BX เลือกเคอร์เซอร์ที่กำหนดโดย hardware หรือ software  
     = 0 Software  
     = 1 Hardware  
 CX = ค่าของ screen mask หรือจุดเริ่มต้นของ scan line ของเมส  
 DX = ค่าของ cursor mask หรือจุดสิ้นสุดของ scan line ของเมส

## 2.5 โหมดภาพความละเอียดสูง

ในโหมดภาพ VGA มีโครงสร้างการจัดการหน่วยความจำและการแสดงสีดังนี้



รูปที่ 2.2 โครงสร้างของการแสดงสีบนจอภาพในโหมด VGA

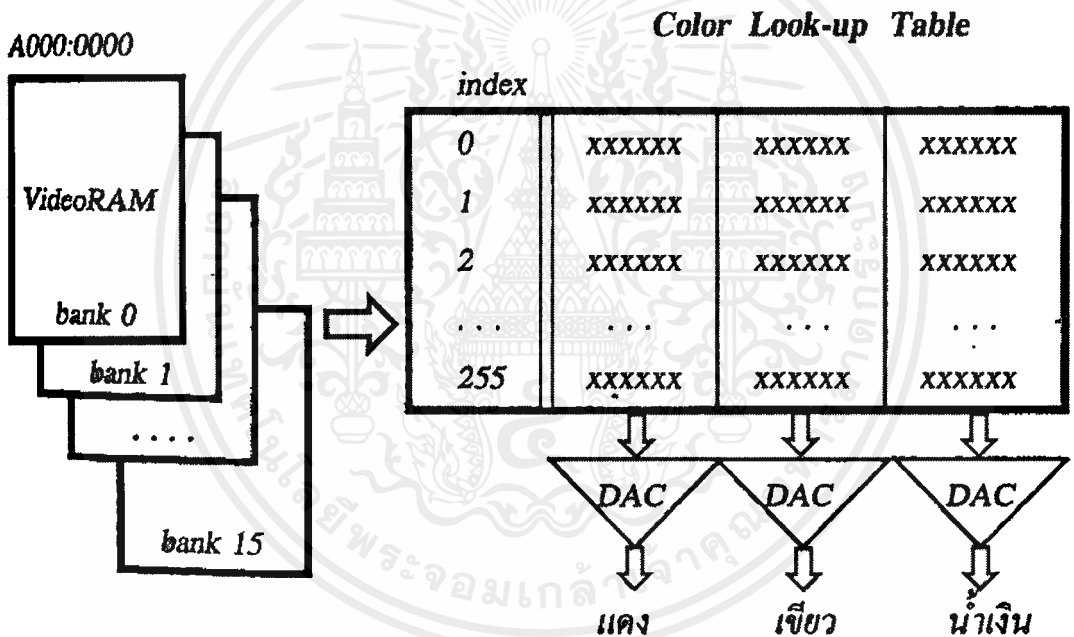
ในวิดีโอแรมบนการ์ดแสดงผล จะเก็บข้อมูลที่ใช้แสดงอยู่ในรูปของค่าหมายเลขแม่สีของตารางเทียบสี (Color Look-up Table) หน่วยความจำในวิดีโอแรมบนการ์ด VGA มาตรฐานจะมีอยู่ 256 กิโลไบต์ มีจุดเริ่มต้นที่ตำแหน่ง A000:0000 ใช้ข้อมูลหนึ่งไบต์แทนจุดหนึ่งจุด สูตรหาตำแหน่งหน่วยความจำที่ใช้เก็บค่าหมายเลขสีของจุด (x,y) คือ

$$\text{ค่าออฟเซตของตำแหน่งจุดภาพ} = x + (y * 320)$$

ในการแสดงภาพของการ์ดแสดงผล เราจะใช้ข้อมูลจากวิดีโอแรมมาเปิดตารางเทียบสี ซึ่งจะมียู่ 256 เรคอร์ด ในแต่ละเรคอร์ดจะประกอบไปด้วยค่าแม่สีแดง สีเขียว และสีน้ำเงิน มีขนาดค่าละ 6 บิต นั้นการ์ดจึงสามารถสร้างสีได้ทั้งหมด 262,144 สี แต่เนื่องจากมีตารางเพียง 256 เรคอร์ด และในหนึ่งจุดภาพจะใช้พื้นที่เก็บหนึ่งไบต์ จึงทำให้การ์ดรุ่นนี้สามารถแสดงผลได้คราวละ 256 สีเท่านั้น แม่สีที่ได้จากตารางเทียบสีจะถูกแปลงให้เป็น

สัญญาณอนาล็อก โดยวงจรแปลงสัญญาณจากดิจิทัลเป็นอนาล็อก ( Digital to Analog Converter - DAC ) เพื่อส่งให้จอภาพแสดงต่อไป

ในการแสดงของการ์ด SVGA มีความซับซ้อนขึ้น โดยซีพียูจะเห็นหน่วยความจำวีดีโอแรม มีหน่วยความจำซ่อนอยู่ในตำแหน่ง A000:0000 ถึง A000:FFFF อยู่ตั้งแต่ 4 แบนก์ (bank) ถึง 16 แบนก์ในแต่ละแบนก์ของหน่วยความจำจะมีขนาด 64 กิโลไบต์ ซีพียูจะติดต่อกับหน่วยความจำในแบนก์ใดๆ ได้โดยการใส่ค่าแบนก์ที่ต้องการติดต่อลงในรีจิสเตอร์สำหรับเลือกแบนก์บนการ์ดแสดงผลซึ่งซีพียูจะติดต่อผ่านทางพอร์ต ดังนั้นในกรณีที่มีหน่วยความจำอยู่บนการ์ด 16 แบนก์ นั้นหมายถึงวีดีโอแรมจะมีขนาด 1 เมกะไบต์



รูปที่ 2.3 โครงสร้างของการทำงานของการ์ด Super VGA

การเข้าถึงตำแหน่งข้อมูลของข้อมูลจอในจุด (x,y) บนแบนก์ที่กำหนดมีสูตรดังนี้

$$\text{หมายเลขแบนก์} = (x + (y * \text{จำนวนจุดที่ได้ในแกน } x)) / 0x10000L$$

$$\text{ค่าออฟเซตของหน่วยความจำ} = (x + (y * \text{จำนวนจุดที่แสดงได้ในแกน } x)) \text{ AND } 0xffff$$

โหมดภาพมาตรฐานของจอ SVGA แบ่งได้สองชุดคือโหมด 16 สี และโหมด 256 สี ในโหมด 16 สี มีหลักการแสดงเช่นเดียวกับการแสดงในโหมด EGA ส่วนในโหมด 256 สี โหมดดังต่อไปนี้คือ 640 คูณ 480 จุด 800 คูณ 600 จุด และ 1024 คูณ 768 จุด

การ์ดแสดงผลอีกประเภทหนึ่งที่ควรรู้จักก็คือ Extended VGA หรือ XGA การ์ดชนิดนี้มีวิธีแสดงผลที่แตกต่างไปจาก VGA และ SVGA ข้อมูลที่อยู่ภายในวิดีโอแรมจะหมายถึงค่าแม่สีโดยตรง สามารถแสดงสีได้สูงถึง 4 พันล้านสี แต่การ์ดแสดงผล SVGA หลายการ์ดในปัจจุบันได้ถูกสร้างให้มีความสามารถในการแสดงผลที่ใกล้เคียงกัน และใช้กรรมวิธีในการเก็บข้อมูลในรูปแบบแม่สีโดยตรงเช่นกัน การ์ด SVGA ชนิดนี้จะมีโหมดเพิ่มเติมมาอีกสองชนิดคือ Hi-color และ True-color ในโหมด Hi-color ยังมีโหมดย่อยออกไปอีกสองโหมดคือ โหมด 32, 768 สี และ 65,536 สี ซึ่งให้ภาพที่ใกล้เคียงธรรมชาติส่วนโหมด True-color สามารถแสดงผลได้ถึง 16.7 ล้านสี ภาพที่ได้จึงสมจริงกว่าโหมด Hi-color ทั้งโหมด Hi-color และ True-color ในสองโหมดย่อยมีโหมดการแสดงผลมาตรฐานดังนี้คือ 320 คูณ 200 จุด 640 คูณ 480 จุด 800 คูณ 600 จุด และ 1024 คูณ 468 จุด

การเข้าถึงตำแหน่งข้อมูลบนวิดีโอแรม ใช้หลักการเข้าถึงแบบเบงค์เช่นเดียวกับการ์ด SVGA แต่ข้อมูลจะมีขนาด 2 ไบต์และ 3 ไบต์ ตามลำดับ แต่บางโหมดหรือบงการ์ด ข้อมูลในตำแหน่ง X แรกของแนวแกน Y ถัดไปอาจจะไม่อยู่ต่อท้ายตำแหน่ง X ท้ายสุด ของแนว Y แรกก่อนก็ได้ การทำเช่นนี้ก็เพื่อให้ผู้ต้องการเข้าถึงหน่วยความจำใช้คำสั่งที่ง่ายและรวดเร็วยิ่งขึ้น ระยะห่างระหว่างจุด X เดียวกันในแนวแกน Y ที่ติดกันจะมีค่าเท่ากับจำนวนไบต์ของเส้นสแกนซึ่งมักจะมีค่าเป็นจำนวนยกกำลังสองของสอง เช่น 1024 หรือ 2048 จุดเป็นต้น สูตรการเข้าถึงข้อมูลสีในตำแหน่งข้อมูลและตำแหน่งข้อมูลในตำแหน่งหน่วยความจำมีดังนี้

**โครงสร้างข้อมูลสีในตำแหน่งข้อมูลที่ต้องการ**

```
โหมด 32,768 สี      struct_32K {
                    unsigned blue      : 5;
                    unsigned green    : 5;
                    unsigned red      : 5;
                    unsigned unused   : 1;
                    };
```

```

โหมด 65,536 สี      struct_64K {
                        unsigned blue      : 5;
                        unsigned green    : 6;
                        unsigned red      : 5;
                        };

```

```

โหมด 16.7 ล้านสี   struct_16_7M {
                        unsigned char blue;
                        unsigned char green;
                        unsigned char red;
                        };

```

### ตำแหน่งหน่วยความจำเริ่มต้นของโครงสร้างข้อมูลสี

หมายเลข bank =  $((x*2 \text{ (หรือ3)}) + (y * \text{ค่าจำนวนไบต์ของหนึ่งเส้นสแกน})) / 0x1000L$

ค่าออฟเซตของหน่วยความจำ =  $((x*2 \text{ (หรือ3)}) + (y * \text{ค่าจำนวนไบต์ของหนึ่งเส้นสแกน}))$   
AND 0xffff

ค่า  $x*2$  มาจากค่าขนาดของพื้นที่ที่ใช้เก็บข้อมูลหนึ่งจุดของโหมด 32,768 สี และ 65,536 สี  
แต่สำหรับโหมด 16.7 ล้านสี ค่านี้จะเป็น  $x*3$

### มาตรฐาน VESA

เนื่องจากการ์ดแสดงผล SVGA และ XGA ไม่ได้ถูกกำหนดให้เป็นมาตรฐานของอุปกรณ์ในเครื่องคอมพิวเตอร์พีซี เช่นเดียวกับการ์ด VGA ซึ่งถูกกำหนดมาจาก IBM ในขณะที่ยุติการ์ดแสดงผลอื่นผลิตการ์ด SVGA และ XGA ขึ้นมาบริษัท IBM ก็ได้ผลิตการ์ดแสดงผลของตนสำหรับเครื่อง PS/2 ซึ่งมีประสิทธิภาพในระดับเดียวกับการ์ด SVGA แต่เนื่องจากตลาดคอมพิวเตอร์ในยุคของเครื่อง PS/2 ไม่ได้เป็นตลาดของ IBM เช่นเดียวกันกับเมื่อยุค PX/XT และ PC/AT ซึ่งผู้ผลิตเครื่องเลียนแบบจะต้องคงมาตรฐาน เช่นเดียวกับเครื่องของ IBM ผู้ผลิตเครื่องเลียนแบบแต่ละรายจึงกำหนดมาตรฐานของอุปกรณ์บางตัว เช่นการ์ดแสดงผลบนเครื่องของตนขึ้นใหม่ โดยไม่ยึดตาม IBM อีกต่อไป การ์ดแสดงผลบนเครื่อง

คอมพิวเตอร์ในยุคปัจจุบันจึงมีโครงสร้างทางฮาร์ดแวร์ที่แตกต่างกันออกไปตามชนิดของชิพที่นำมาผลิตหรือตามจำนวนของวิดีโอแรมที่ใส่ในการ์ด ซึ่งจะมีตั้งแต่ 256 กิโลไบต์ จนถึง 4 เมกะไบต์หรือมากกว่า

ในที่สุดกลุ่มบริษัทผู้ผลิตจอภาพและการ์ดแสดงผล ที่รวมตัวกันเป็นองค์กรที่เรียกว่า VESA ( Video Electronic Standards Association ) ซึ่งได้กำหนดมาตรฐานของการ์ดแสดงผล SVGA ขึ้นในปี 1989 โดยบริษัทในกลุ่มได้ตกลงที่จะจัดทำการ์ดแสดงผลของตนให้มีความเข้ากันได้กับมาตรฐานที่กำหนดขึ้น

VESA กำหนดมาตรฐานของการ์ดแสดงผลในรูปของ VESA - VGA BIOS เป็นฟังก์ชันเพิ่มเติมในอินเทอร์พอร์ทหมายเลข 10h อันเป็นอินเทอร์พอร์ทสำหรับการแสดงผลเดิมของไมโครคอมพิวเตอร์ โหมดภาพมาตรฐานที่ VESA กำหนดขึ้นที่ควรทราบมีดังนี้

โหมด	ความละเอียด	จำนวนสี	ขนาดวิดีโอแรมที่ต้องการ
100h	640x400	256	256k
101h	640x480	256	512k
102h/6Ah	800x600	16	256k
103h	800x600	256	512k
104h	1024x768	16	512k
105h	1024x768	256	1M
106h	1280x1024	16	1M
107h	1280x1024	256	2M(1.25M)
10dh	320x200	32,767	128k
10eh	320x200	65,536	128k
110h	640x480	32,768	1M
111h	640x480	65,536	1M
112h	640x480	16,777,216	1M

## ตารางที่ 2.1 โหมดภาพมาตรฐาน VESA

ส่วนของ VESA-VGA BIOS ที่กำหนดขึ้น จะถูกเรียกใช้โดยผ่านอินเทอร์พอร์ท

หมายเลข 10h ฟังก์ชัน 4Fh มีฟังก์ชันย่อย 8 ฟังก์ชัน แต่มีฟังก์ชันที่น่าสนใจ 4 ฟังก์ชันคือ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ผู้ใดเห็นใบเซปรีเอชันด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ฟังก์ชัน 00h รายงานรายละเอียดของ SVGA

ค่าที่ส่งไป

AF = 4Fh

AL = 00h

ES:DI ค่าการชี้ข้อมูลสตรัคเจอร์ (ผู้เขียนโปรแกรมกำหนดเอง)

```
struct VGAIinfo {
```

```
char VESASignature[4];    ค่าคงที่ "VESA"
```

```
char MajorVersion;       เลขเวอร์ชันของการ์ด
```

```
char MinorVersion;       ทศนิยมเลขเวอร์ชัน
```

```
void far *OEMStr;        ชื่อรุ่นของการ์ด
```

```
long reserved;           สงวนไว้
```

```
unsigned far *VideoModeList;  หมายเลขโหมดที่มี
```

```
unsigned Banktotal;      จำนวนแบงก์ที่มี
```

```
char reserved2 [242];    สงวนไว้
```

```
};
```

หมายเลขโหมด

เป็นอาร์เรย์ของค่าคงที่จำนวนเต็ม ลงท้ายด้วย 0xffff เช่น

```
unsigned mode[] = {0x100, 0x101, 0x102, 0x112, 0xffff};
```

## ฟังก์ชัน 01h ตรวจสอบหมายเลขโหมด

ค่าที่ส่งไป

AH = 4Fh

AL = 01h

CX = หมายเลขโหมดที่ต้องการตรวจสอบ

ES:DI ค่าการชี้ข้อมูลสตรัคเจอร์ (ผู้เขียนโปรแกรมกำหนดเอง)

```
struct MODEinfo{
```

```
unsigned ModeFlag;      รายละเอียดของโหมด
```

```
char WinAflag;          รายละเอียดของเฟรม A
```

```
char WinBflag;          รายละเอียดของเฟรม B
```

```
unsigned WinGranularity;  ค่าระยะห่างระหว่างข้อมูลแรกในแบงก์กับ  
ข้อมูลแรกในแบงก์ถัดไป (มีหน่วยเป็นกิโลไบต์)
```

```
unsigned Winsize;        ขนาดของข้อมูลที่สามารถถ่ายอย่างต่อเนื่องได้
```

} |

สูงสุด (หน่วยเป็นกิโลไบต์)

```

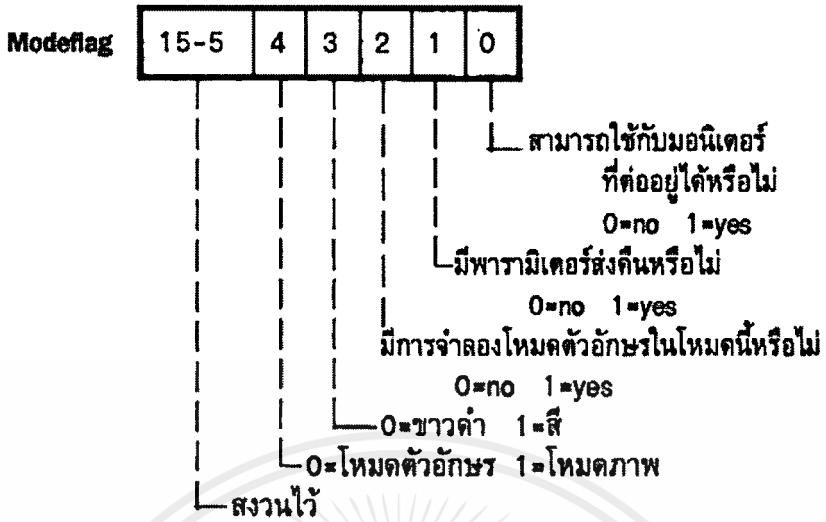
unsigned WinASegment; เซกเมนต์ของเฟรม A
unsigned WinBSegment; เซกเมนต์ของเฟรม B
Void far (*WinFuncPtr)( ); ค่าการชี้ฟังก์ชันซึ่งชี้ไปยังฟังก์ชันหมายเลข 5
                          สำหรับใช้ เรียกอย่างตัวชี้ฟังก์ชันทั่วไป

unsigned BPL;              จำนวนไบต์ต่อเส้นสแกน
unsigned xres;             ความละเอียดในแกน x
unsigned yres;             ความละเอียดในแกน y
char Xcharsize;           ความกว้างของฟอนต์ตัวอักษร
char Ycharsize;           ความสูงของฟอนต์ตัวอักษร
char Bitplane;            จำนวนเพลนของหน่วยความจำ (ในโหมด
                          EGA ทั่วไปจะมีสี่เพลน)
char Bitperpixel;         จำนวนบิตที่ใช้ในการเก็บจุดภาพ
char Memblock;            จำนวนบัพเฟอร์สำหรับการแสดงใน
                          โหมด EGA
char Memmodel;           ชนิดของข้อมูลภาพ
char Blocksize;          ขนาดของบัพเฟอร์สำหรับการแสดงใน
                          โหมด EGA

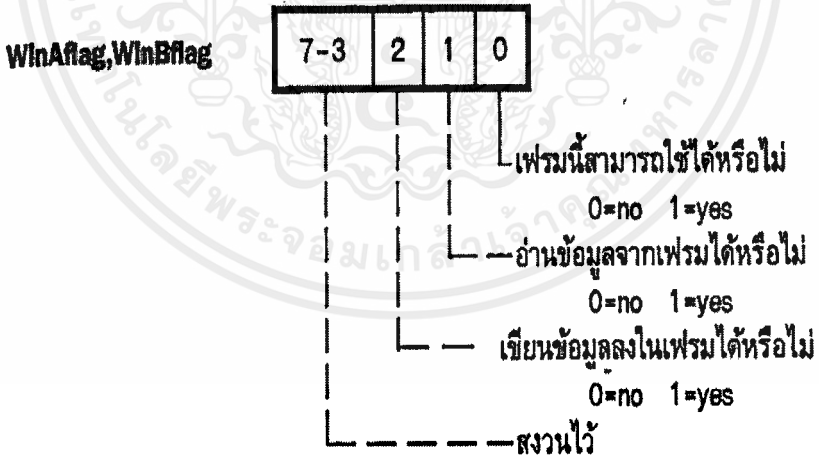
}VESA_into ;

```

หมายเหตุ มาตรฐาน VESA กำหนดให้มีเฟรมรองรับการทำงาน 2 เฟรมคือ A และ B แต่การ์ดอาจจะมีเฟรมเดียวก็ได้



รูปที่ 2.4 รายละเอียดของโหมดแฟลก



รูปที่ 2.5 รายละเอียดของ WinAflag, WinBflag

**MemModel** มีค่าที่กำหนดดังนี้คือ

00h โหมดตัวอักษร

01h ข้อมูลภาพชนิด CGA 4 สี

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

02h	ข้อมูลภาพชนิด Hercules
03h	ข้อมูลภาพชนิด EGA/VGA 16 สี
04h	หนึ่งข้อมูลใช้ 4 ไบต์
05h	หนึ่งข้อมูลใช้ 8 ไบต์
06h - 0Fh	ไม่ใช้
10h - FFh	สงวนไว้สำหรับผู้ผลิต ปกติจะไม่ใช้

### ฟังก์ชัน 02h เปลี่ยนโหมดจอภาพ

ค่าที่ส่งไป

AH = 4Fh

AL = 02h

BX = หมายเลขโหมดจอภาพ บิต 15 กำหนดว่าจะให้ลบข้อมูลในจอหรือไม่

### ฟังก์ชัน 03h สอบถามโหมดปัจจุบัน

ค่าที่ส่งไป

AH = 4Fh

AL = 03h

ค่าที่ส่งกลับ

BX = หมายเลขโหมดจอภาพ

### ฟังก์ชัน 05h ฟังก์ชันย่อย 00h เปลี่ยน bank ที่ต้องการติดต่อ

ค่าที่ส่งไป

AH = 4Fh

AL = 05h

BH = 00h

BL = 0 เฟรม A

= 1 เฟรม B

DX = หมายเลข bank ใหม่

### ฟังก์ชัน 05h, ฟังก์ชันย่อย 01h สอบถาม bank ปัจจุบัน

ค่าที่ส่งไป

AH = 4Fh

AL = 05h

BH = 01h

BL = 0 เฟรม A

= 1 เฟรม B

ค่าที่ส่งกลับ

DX = หมายเลข bank ปัจจุบันของเฟรมที่ต้องการทราบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หมายเหตุ ค่าที่ส่งกลับมาตรฐานของทุกฟังก์ชันและฟังก์ชันย่อยคือ

AL = 4Fh มี VESA-BIOS อยู่

ค่าอื่นๆ ไม่มี VESA-BIOS ฟังก์ชันที่เรียกใช้ไม่มาตรฐาน

AH = 00h ทำงานได้สำเร็จ

ค่าอื่นๆ มีความผิดพลาดในการทำงาน

ในการใช้งาน VESA-VGA BIOS เราจะต้องใช้ฟังก์ชันหมายเลข 00h เพื่อตรวจสอบว่าการ์ดแสดงผลที่ใช้อยู่มี VESA-VGA BIOS อยู่ด้วยหรือไม่ หรือมีการติดตั้ง BIOS เพิ่มเติม (เป็นโปรแกรมเรซิเดนต์) หรือไม่ หากมีฟังก์ชันจะส่งค่า 4Fh กลับมาทางรีจิสเตอร์ AL และส่งค่า 0 กลับมาทางรีจิสเตอร์ AH

เมื่อตรวจสอบ VESA-VGA BIOS เรียบร้อยแล้ว เราจะต้องตรวจสอบรายละเอียดของโหมดที่ต้องการติดต่อ โดยการเรียกใช้ฟังก์ชัน 01h ข้อมูลต่างๆที่ได้มาจะนำไปใช้ในการเข้าถึงการ์ดแสดงผล หลังจากนั้นเราก็สามารถใช้ฟังก์ชันอื่นๆสำหรับการจัดการการ์ดแสดงผลได้ตามต้องการ

ข้อสังเกตที่น่าสนใจของ VESA-VGA BIOS ก็คือฟังก์ชันหมายเลข 05h ที่ใช้ในการสอบถามเบงก์ หรือใช้ในการเปลี่ยนเบงก์นั้นนอกจากเราจะอาศัยการอินเตอร์รัพต์เพื่อเรียกใช้ฟังก์ชันดังกล่าวแล้ว เรายังอาจเรียกใช้ในรูปแบบของตัวชี้ฟังก์ชันได้จากข้อมูลที่ได้ในฟังก์ชัน 01h จะมีค่าการชี้ฟังก์ชันหมายเลข 05h ให้มาด้วย ซึ่งเราอาจนำค่านี้ไปกำหนดให้กับตัวชี้ฟังก์ชันไว้เรียกใช้ฟังก์ชัน 05h แทนการร้องขออินเตอร์รัพต์ เพื่อความรวดเร็วในการทำงาน

## บทที่ 3

### การออกแบบและการสร้าง

โปรแกรมนี้มีเป้าหมายที่จะนำเสนอเนื้อหาทางด้านกรคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ให้มีความน่าสนใจและสามารถเข้าใจโดยง่าย ดังนั้นจึงต้องเน้นทั้งทางด้านคุณภาพความสวยงาม และความสะดวกในการใช้งาน จึงทำให้ต้องใช้เครื่องมือช่วยในการเขียน โปรแกรมที่ทันสมัยและมีคุณภาพที่ดีมาช่วยในงานการเขียน โปรแกรม อีกทั้งต้องมีการออกแบบโปรแกรมที่ดีด้วยจึงจะทำให้ผลงานที่ได้ออกมาคุณภาพ

#### 3.1 เครื่องมือที่เกี่ยวข้องในการเขียนโปรแกรม

##### 3.1.1 ทางด้านฮาร์ดแวร์ (HARDWARE)

- เครื่องคอมพิวเตอร์ 486DX2-66
- หน่วยความจำ (RAM) 2 Mbyte
- ฮาร์ดดิสก์ (HARD DISK)
- เมาส์ (MOUSE)
- แสกนเนอร์ (SCANNER)

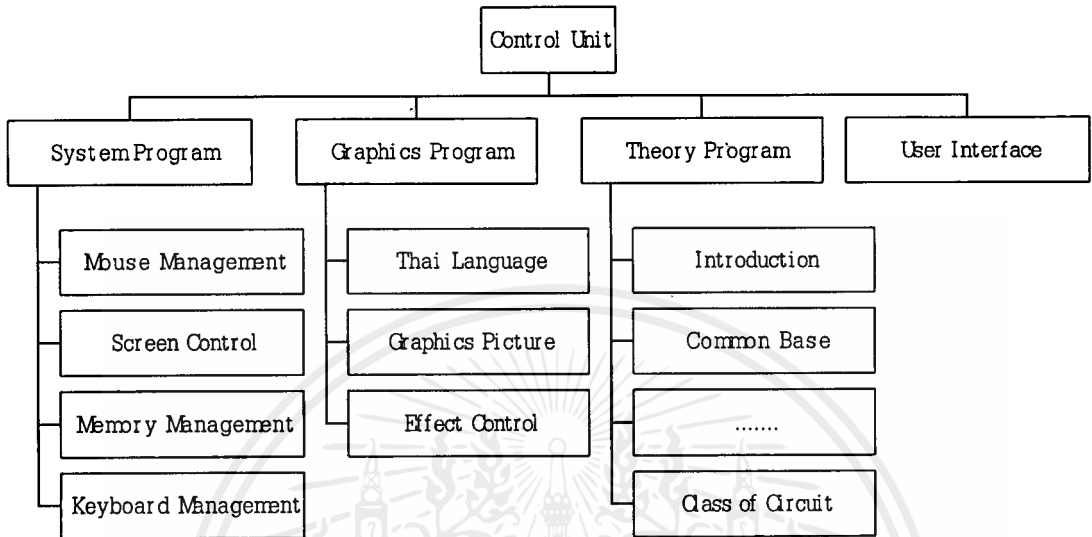
##### 3.1.2 ทางด้านซอฟต์แวร์ (SOFTWARE)

- BORLAND C++ VERSION 3.1
- COREL DRAW VERSION 5.0
- PHOTO STYLER VERSION 2.0
- PAINT BRUSH FOR WINDOWS 3.11

#### 3.2 ขั้นตอนการออกแบบโปรแกรม

ทำการออกแบบโปรแกรมโดยแบ่งโปรแกรมออกเป็นส่วน ๆ ตามหน้าที่การทำงาน เพื่อให้เกิดความเป็นระเบียบ และลดความผิดพลาด โดยจะประกอบไปด้วยส่วนหลัก ๆ อยู่ 5 ส่วน

คือ โปรแกรมระบบ โปรแกรมเนื้อหา โปรแกรมจัดการกราฟิกส์ โปรแกรมสำหรับติดต่อผู้ใช้ และ โปรแกรมส่วนควบคุม



รูปที่ 3.1 โครงสร้างของโปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์

### 3.3 เขียนโปรแกรม

ทำการเขียนโปรแกรมในส่วนต่าง ๆ ที่ได้ออกแบบไว้โดยมีรายละเอียดของแต่ละส่วนดังนี้

#### 3.3.1 โปรแกรมจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยาย

การใช้หน่วยความจำเพิ่มขยาย (Extended Memory) จะช่วยให้โปรแกรมสามารถเก็บข้อมูลที่มีขนาดใหญ่ ๆ ได้ เช่น ภาพกราฟิกส์ ฟอนท์ตัวอักษร หรือข้อมูลอื่น ๆ ในโปรแกรมนี้จะใช้สำหรับเก็บภาพที่ต้องการความเร็วในการแสดงผลสูงมาก ๆ เช่น ภาพฉากหลัง (Background) หรือภาพเคลื่อนไหว โปรแกรมในส่วนจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยายคือ โปรแกรม XMS.C ซึ่งมีรายละเอียดดังนี้

\*\*\*\*\* XMS.C \*\*\*\*\*

```
#include<stdio.h>
```

```
#include<dos.h>
```

```
#include<conio.h>
```

```
void far ((*xms))(void);
```

```
int xmsalloc(int Kbyte);
```

```
int xmsmem(void);
```

```
unsigned long xmslock(int handle);
```

```
void xmsfree(int handle);
```

```
void xmsunlock(int handle);
```

```
int xmsver(void);
```

```
int xmsread(void far *str,int handle,long n);
```

```
int xmswrite(void far *str,int handle,long n);
```

```
int Error=0;
```

```
struct XMSblock
```

```
{
```

```
    long nbytes;
```

```
    int shandle;
```

```
    long soffset;
```

```
    int dhandle;
```

```
    long doffset;
```

```
}XMS_dat;
```

```
int xmsmem(void) // หาขนาดหน่วยความจำเพิ่มขยายที่เหลือ
{
    _AH = 0x08;
    (*xms)();
    return _AX; // ส่งกลับ ขนาดหน่วยความจำที่เหลือทั้งหมด เป็นกิโลไบต์
}
```

```
int xmsalloc(int Kbyte) // จองพื้นที่หน่วยความจำเพิ่มขยาย มีขนาดเป็น K byte
{
    _DX = Kbyte;
    _AH = 0x09;
    (*xms)();
    if(_AX==0)
    {
        Error = 1;
        printf("\n Extened Memory Not Available For Allocate\n");
        return 0;
    }
    Error = 0;
    return _DX; // ส่งกลับค่าเฮกซิดecimalของพื้นที่ที่จองได้
}
```

```
unsigned long xmslock(int handle) // ล็อกพื้นที่หน่วยความจำ
{
    _DX = handle;
    _AH = 0x0c;
    (*xms)();
    if(!_AH) Error = 1;
```

```

return(unsigned long)MK_FP(_DX, _BX);
}

```

```

void xmsunlock(int handle) // ปลดล็อกพื้นที่หน่วยความจำ
{
    _DX = handle;
    _AH = 0x0d;
    (*xms)();
}

```

```

void xmsfree(int handle) // คืนหน่วยความจำที่จองไว้ให้แกระบบ
{
    _DX = handle;
    _AH = 0x0a;
    (*xms)();
    Error = _BL;
}

```

```

int xmstransfer(struct XMSblock *XM) // ถ่ายข้อมูลระหว่างหน่วยความจำ
{
    _DS = FP_SEG(XM); // เซกเมนต์ของหน่วยความจำเริ่มต้นสตรัคเจอร์ XM
    _SI = FP_OFF(XM); // ออฟเซ็ทของหน่วยความจำเริ่มต้นสตรัคเจอร์ XM
    _AH = 0x0b;
    (*xms)();
    return _AX;
}

```

```

int xmsread(void far *str,int handle,long n) // อ่านข้อมูลจากหน่วยความจำเพิ่มขยาย
{
XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1); // จำนวนไบต์ที่ต้องการอ่าน เป็นเลขคู่
XMS_dat.shandle = handle; // แชนเคิลของหน่วยความจำ
XMS_dat.soffset = (unsigned long)0;
XMS_dat.dhandle = 0;
XMS_dat.doffset = (unsigned long)str;
return xmstransfer(&XMS_dat);
}

```

```

int xmswrite(void far *str,int handle,long n) // เขียนข้อมูลไปยังหน่วยความจำเพิ่มขยาย
{
XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1); //จำนวนข้อมูลที่จะเขียน เป็นเลขคู่
XMS_dat.shandle = 0;
XMS_dat.soffset = (unsigned long)str;
XMS_dat.dhandle = handle;
XMS_dat.doffset = (unsigned long)0;
return xmstransfer(&XMS_dat);
}

```

```

int xmsreadoff(void far *str,int handle,long n,long offset) // อ่านข้อมูลจากหน่วยความจำ
{
// เพิ่มขยายเป็นกลุ่ม
XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1);
XMS_dat.shandle = handle;
XMS_dat.soffset = (unsigned long)offset;
XMS_dat.dhandle = 0;

```

```
XMS_dat.doffset = (unsigned long)str;
return xmstransfer(&XMS_dat);
}
```

```
int xmswriteoff(void far *str,int handle,long n,long offset) // เขียนข้อมูลไปยังหน่วยความจำ
{ // เพิ่มขยายเป็นกลุ่ม
```

```
XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1);
XMS_dat.shandle = 0;
XMS_dat.soffset = (unsigned long)str;
XMS_dat.dhandle = handle;
XMS_dat.doffset = (unsigned long)offset;
return xmstransfer(&XMS_dat);
}
```

```
int xmsinit() // ตั้งค่าเริ่มต้นให้ส่วนจัดการหน่วยความจำเพิ่มขยาย
```

```
{
void *gvect;

gvect = (void *)getvect(0x2f);

if(((unsigned long)gvect) == 0x00000000UL
|| (*(char far *)gvect) == '\xcf')
{
printf("Interrupt 2Fh dose not exit");
return 0;
}
_AX = 0x4300;
geninterrupt(0x2f);
```

```

if(_AL != 0x80)
{
    printf("XMS Service does not exit");
    return 0;
}
else
{
    _AX = 0x4310;
    geninterrupt(0x2f);
    xms = (void far (*)())MK_FP(_ES, _BX);
    printf(" OK \n");
}
return 1;
}

```

### 3.3.2 โปรแกรมจัดการจอแสดงผล

โปรแกรมจัดการจอแสดงผลในโหมด SVGA 256 สี เราสามารถเขียนเองโดยใช้ภาษาซี หรือจะเรียกใช้จากไดรเวอร์ของบอร์ดแลนด์ ชื่อว่า SVGA256.BGI สำหรับโปรแกรมนี้อาจจะใช้ทั้งสองควบคู่กันไป เนื่องจาก การใช้ไดรเวอร์ของบอร์ดแลนด์จะสามารถใช้ฟังก์ชันภายในที่ทำหน้าที่วาดภาพต่าง ๆ เช่น ฟังก์ชัน Circle() ใช้สำหรับวาดวงกลม ฟังก์ชัน Bar() ทำหน้าที่วาดพื้นที่สี่เหลี่ยม และระบายสีภายใน เป็นต้น แต่หากเราเขียนโปรแกรมจัดการเองจะต้องเสียเวลากับการคำนวณอัลกอริทึมที่ดีที่สุดเพื่อประสิทธิภาพในด้านความเร็ว และความสมมูลของฟังก์ชัน แต่การใช้ไดรเวอร์ของบอร์ดแลนด์จะมีข้อเสียคือ เราไม่สามารถเคลื่อนย้ายข้อมูลภายในหน่วยความจำแสดงผลครั้งละมาก ๆ ได้ ทำให้การแสดงผลกราฟิกส์ที่มีขนาดใหญ่ทำได้ช้า และที่สำคัญที่สุดคือ เราไม่สามารถเขียนโปรแกรมอินเทอร์พรีตเพื่อทำการแสดงผล หรือ ลงจุดสี ได้ เพราะจะทำให้เกิดการผิดพลาดเนื่องจากการตั้งค่าในรีจิสเตอร์ของการ์ดระหว่างโปรแกรมหลักกับโปรแกรมอินเทอร์พรีต ดังนั้นเราจึงต้องใช้ทั้ง

ไครเวอร์ของบอร์ดแลนด์ และ เขียนโปรแกรมจัดการจอภาพ SVGA เขียนด้วยภาษา ซี++ เองควม  
คู่กันไป โปรแกรมจัดการจอภาพ คือ โปรแกรม VESA.C ซึ่งมีรายละเอียด ดังนี้

\*\*\*\*\* VESA.C \*\*\*\*\*

```
#include"Svga256.h"
#include<dos.h>
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include<conio.h>
#include<mem.h>
#include "xms.h"

int VESA_frameread;
int VESA_bank;
int VESA_xline;
int VESA_size;
long LinearVideoRAM;
int OLD_bank=0;
void far (*setbank)(void);
```

```
struct VGAINfo{
    char VESAsignature[4];
    char MajorVersion;
    char MinorVersion;
    void far *OEMstr;
    long reserved;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

unsigned far *VideoModeList;
unsigned Banktotal;
char reserved2[242];
}VESA;

```

```

struct MODEinfo{
    unsigned ModeFlag;
    char WinAflag;
    char WinBflag;
    unsigned WinGranularity;
    unsigned Winsize;
    unsigned WinASegment;
    unsigned WinBSegment;
    void far (*WinFuncPtr)();
    unsigned BPL;
    unsigned xres;
    unsigned yres;
    char Xcharsize;
    char Ycharsize;
    char Bitplane;
    char Bitperpixel;
    char Memblock;
    char Memmodel;
    char Blocksize;
}VESA_info;

```

```

char vesacheck() // ตรวจสอบรายละเอียดของการ์ด SVGA
{
    _ES=FP_SEG((void far *)&VESA);
    _DI=FP_OFF((void far *)&VESA);
    _AX=0x4f00;
    geninterrupt(0x10); // รายงานรายละเอียดของ SVGA เก็บไว้ในสตรักเจอร์ VESA
    if(_AX !=0x4f) return 0;
    _ES=FP_SEG((void far *)&VESA_info);
    _DI=FP_OFF((void far *)&VESA_info);
    _CX=0x101;
    _AX=0x4f01;

    geninterrupt(0x10); // ตรวจสอบหมายเลขโหมด เก็บไว้ในสตรักเจอร์ VESA_info

    VESA_xline = VESA_info.BPL;
    switch(VESA_info.WinGranularity)
    {
    case 1:VESA_bank = 10;
        VESA_size=0x03ff;break;
    case 2:VESA_bank = 11;
        VESA_size=0x07ff;break;
    case 4:VESA_bank = 12;
        VESA_size=0x0fff;break;
    case 8:VESA_bank = 13;
        VESA_size=0x1fff;break;
    case 16:VESA_bank = 14;
        VESA_size=0x3fff;break;
    case 32:VESA_bank = 15;

```

```

        VESA_size=0x7fff;break;
case 64:VESA_bank = 16;
        VESA_size=0xffff;break;
}
setbank=VESA_info.WinFuncPtr;
if(VESA_info.WinAflag&2) VESA_frameread=0;
else VESA_frameread=1;
return 1;
}

void setbankwrite(unsigned bank) // เลือกแเบงค์หน่วยความจำแสดงผลของการ์ด SVGA
{
    // ที่ต้องการเขียน
    _BX=0000;
    _DX=bank;
    (*setbank)();
}

void setbankread(unsigned bank) // เลือกแเบงค์หน่วยความจำแสดงผลของการ์ด SVGA
{
    // ที่จะอ่าน
    _BH=00;
    _BL=VESA_frameread;
    _DX=bank;
    (*setbank)();
}

int getbank() // ตรวจสอบแเบงค์หน่วยความจำแสดงผลที่ถูกเลือก
{
    _BH=01;

```

```

_BL=VESA_frameread;
(*setbank)();
return _DX;
}

```

```

void Putpixel(int x,int y,int color) // เขียนจุดสีบนจอภาพในตำแหน่ง X,Y ที่กำหนด
{
int newbank;

LinearVideoRAM=(long)y*(long)640+(long)x;
newbank = LinearVideoRAM >>VESA_bank;
if(OLD_bank!=newbank) setbankwrite(OLD_bank=newbank);
pokeb(VESA_info.WinASegment,LinearVideoRAM&VESA_size,(char)color);
}

```

```

char Getpixel(int x,int y) // อ่านหมายเลขจุดสีบนจอภาพ ในตำแหน่ง X,Y ที่กำหนด
{
if(OLD_bank!==(LinearVideoRAM=(long)y*(long)640+(long)x)>>VESA_bank))
setbankread(OLD_bank=LinearVideoRAM>>VESA_bank);
return peekb(VESA_info.WinASegment,LinearVideoRAM&VESA_size);
}

```

```

void hline(int x,int y,int *Handle,int width,long ofs) // วาดภาพจากข้อมูลในหน่วยความจำ
{
// เพิ่มขยาย ครั้งละ 1 เส้น แนวนอน
void far *startpic;
int i;

if(OLD_bank!==(LinearVideoRAM=(long)y*640+(long)x)>>VESA_bank))

```

```

setbankwrite(OLD_bank = LinearVideoRAM>>VESA_bank);
startpic = MK_FP(VESA_info.WinASegment,LinearVideoRAM&VESA_size);
xmsreadoff(startpic,*Handle,width,ofs);
}

void hline2(int x,int y,char *picture,int width) // วาดภาพที่ตำแหน่ง X Y จากข้อมูลใน ตัว
{
    // แปรพอยเตอร์ชื่อ picture ในแวนอน ตามความกว้างที่กำหนด
    int i;

    if(OLD_bank!=((LinearVideoRAM=(long)y*640+(long)x)>>VESA_bank))
        setbankwrite(OLD_bank = LinearVideoRAM>>VESA_bank);
    movedata(FP_SEG(picture),FP_OFF(picture),VESA_info.WinASegment,
        LinearVideoRAM&VESA_size,width);
}

int huge DetectVGA256() // ส่งกลับหมายเลขโหมดที่ใช้
{
    return 2; // โหมด 640 * 480 จุด 256 สี
}

void initvesa() // เข้าสู่โหมด SVGA 640 * 480 จุด 256 สี
{
    int Gd=0,Gm=0;

    installuserdriver("Svga256",DetectVGA256); // ติดตั้งไดรฟ์เวอร์ของบอร์ดแลนค์
    initgraph(&Gd,&Gm,"");
    vesacheck(); // ตรวจสอบรายละเอียดของการแสดงผลสำหรับ โปรแกรมจัดการจอภาพที่
} // เขียนเอง

```

### 3.3.3 โปรแกรมจัดการเมาส์

ในการใช้งานเมาส์ เราจะทำการเรียกใช้อินเตอร์พท์หมายเลข 33 ซึ่งใช้สำหรับติดต่อกับไดรเวอร์เมาส์ โดยทั่วไปแล้วไดรเวอร์เมาส์จะสามารถทำงานได้ ในโหมดตัวอักษร (Text Mode) และโหมดกราฟิกส์ (Graphics Mode) แต่การใช้งานในโหมดกราฟิกส์ ไดรฟ์เวอร์เมาส์จะสามารถทำงานได้เฉพาะบางโหมดเท่านั้น เช่น Monochrome, CGA หรือ VGA แต่สำหรับการใช้งานกับโหมด SVGA ไดรฟ์เวอร์เมาส์ไม่สามารถที่จะแสดงเคอร์เซอร์ได้ ดังนั้น เราจำเป็นต้องเขียนโปรแกรมแสดงเคอร์เซอร์เมาส์เอง โดยโปรแกรมแสดงเคอร์เซอร์เมาส์นี้จะต้องถูกเรียกขึ้นมาทำงานอยู่ตลอดเวลา ดังนั้นจึงต้องใช้อินเตอร์พท์ของฐานเวลาเข้ามาช่วย โดยใช้อินเตอร์พท์ หมายเลข 8 หรือ หมายเลข 1C โปรแกรมจัดการเมาส์ ประกอบไปด้วยสองส่วนคือ MOUSE.C และ VESAMOUSE.C โดยโปรแกรม MOUSE.C เป็นโปรแกรมจัดการเกี่ยวกับเมาส์ทั่วไป และ โปรแกรม VESAMOUSE.C เป็นโปรแกรมสำหรับจัดการด้านการวาดเคอร์เซอร์เมาส์ โดยมีรายละเอียดดังนี้

\*\*\*\*\* MOUSE.C \*\*\*\*\*

```
#include<dos.h>
#include<stdio.h>
#include<conio.h>
#include<stdlib.h>
```

```
union REGS inreg,outreg;
```

```
m_init() // ตั้งค่าเริ่มต้นส่วนจัดการเมาส์
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax=0;
    int86(0x33,&regs,&regs);
```

```

return regs.x.ax;
}

void mouse_speed(int speed) // ควบคุมความเร็วการเคลื่อนที่ของเมาส์
{
    inreg.x.ax = 19;
    inreg.x.dx = speed;
    int86(0x33,&inreg,&outreg);
}

void mickey(int k) // กำหนดอัตราส่วนของจำนวนจุดบนจอภาพต่อการเคลื่อนที่ของเมาส์
{
    // 1 นิ้ว
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 15;
    regs.x.cx=k;
    regs.x.dx=k;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

void m_on() // แสดงเคอร์เซอร์เมาส์
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 1;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

```

```
void m_off() // ปิดเคอเซอร์เมาส์
```

```
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 2;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}
```

```
void m_info(int *left,int *right,int *row,int *col) // อ่านข้อมูลปัจจุบันของเมาส์
```

```
{
    // left,right เป็นตัวบอกสถานะของปุ่มซ้ายและขวาว่าถูกกดหรือไม่
    // row,col เป็นตัวบอกตำแหน่งของเคอเซอร์เมาส์
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 3;
    int86(0x33,&regs,&regs);
    *right=0;
    *left=0;
    switch(regs.x.bx)
    {
        case 1 : *left = 1; break;
        case 2 : *right = 2;break;
        case 3 : *right= 1;
                *left = 1;
    }
    *row = regs.x.dx ;
    *col = regs.x.cx ;
}
```

```

void m_move(int row,int col) // ย้ายเคอเซอร์เมาส์ไปยังตำแหน่ง row , col
{
    union REGS regs;
    regs.x.dx = row;
    regs.x.cx = col;
    regs.x.ax = 4;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

void m_limit(int left,int top,int right,int buttom) // กำหนดขอบเขตการเลื่อนเมาส์
{
    union REGS regs;
    regs.x.dx = left;
    regs.x.cx = right-10;
    regs.x.ax = 7;
    int86(0x33,&regs,&regs);
    regs.x.dx = buttom-10;
    regs.x.cx = top;
    regs.x.ax = 8;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

void m_push(int button,int *num, int *row,int *col) // ตรวจสอบจำนวนครั้งในการกดเมาส์
{ // ถ้า button เป็น 0 เป็นการตรวจปุ่มซ้าย และ ถ้าเป็น 1 เป็นการตรวจปุ่มขวา
    union REGS regs;
    regs.x.bx = button;
    regs.x.ax = 5;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

```

```

*num = regs.x.bx;
*row = regs.x.dx;
*col = regs.x.cx;
}

```

```

void m_repush(int button,int *num, int *row,int *col) // ตรวจสอบจำนวนครั้งในการปล่อยเมาส์
{ // ถ้า button เป็น 0 เป็นการตรวจปุ่มซ้าย และ ถ้าเป็น 1 เป็นการตรวจปุ่มขวา

```

```

union REGS regs;

regs.x.bx = button;

regs.x.ax = 6;

int86(0x33,&regs,&regs);

*num = regs.x.bx;
*row = regs.x.dx;
*col = regs.x.cx;
}

```

\*\*\*\*\* VESAMOUSE.C \*\*\*\*\*

```

#include<dos.h>
#include<graphics.h>
#include"vesa.h";
#include"mouse.h";

int MY=240,MX=320,OdY=240,OdX=320,ON=1,M_flag=0,Cursor=1;

unsigned char Back[16][16];

void interrupt(*old0x1c)(...);

```

unsigned char cursor[16][16]= // กำหนดภาพเคอร์เซอร์เมาส์ปกติ

```
{15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,1,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,1,1,1,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,1,15,0,1,1,1,15,0,0,0,0,0,0},
{15,1,1,15,0,15,15,1,1,1,15,0,0,0,0,0},
{15,1,1,15,0,0,0,15,15,0,1,15,0,0,0,0},
{15,1,15,0,0,0,0,0,15,15,1,15,0,0,0,0},
{15,1,15,0,0,0,0,0,0,15,15,15,0,0,0,0},
{15,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,15,15,0,0,0},
{15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,15,0}
};
```

unsigned char cursor2[16][16]= // กำหนดภาพเคอร์เซอร์เมาส์เป็นรูปนิ้วชี้

```
{0,0,0,0,15,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
{0,0,0,15,12,12,15,15,15,0,15,15,0,15,15,0},
{0,0,0,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15},
{12,15,15,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15},
```

```

{15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15},
{15,12,12,15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{15,12,12,15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
{0,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,0 }
};

```

```

void m_save(int x,int y) // เก็บภาพด้านหลังก่อนวาดเคอเซอร์เมาส์ทับ

```

```

{
  int i,j;

  for(i=0;i<16;i++)
  for(j=0;j<16;j++) Back[i][j]=Getpixel(x+j,y+i);
}

```

```

void m_put(int x,int y) // คัดลอกภาพด้านหลังเมาส์ยังจอภาพ

```

```

{
  int i,j;

  for(i=0;i<16;i++)
  for(j=0;j<16;j++) Putpixel(x+j,y+i,Back[i][j]);
}

```

```

void drawm() // วาดรูปเคอเซอร์เมาส์
{
    register int x,y;

    if(Cursor==1 || Cursor==3) {
        for(y=0;y<16;y++)
        for(x=0;x<16;x++)
            if(cursor[y][x]) Putpixel(MX+x,MY+y,cursor[y][x]);
    }else
    if(Cursor==2) {
        for(y=0;y<16;y++)
        for(x=0;x<16;x++)
            if(cursor2[y][x]) Putpixel(MX+x,MY+y,cursor2[y][x]);
    }
}

void interrupt showmouse(...) // ฟังก์ชันอินเทอร์พท์สำหรับวาดเคอเซอร์เมาส์
{
    int bank;

    disable();
    if(ON) {
        _AX=0x03;
        geninterrupt(0x33);
        MX=_CX;
        MY=_DX;
        if(OdY!=MY || OdX!=MX) { // ถ้าตำแหน่งเมาส์เปลี่ยนจะวาดเคอเซอร์ใหม่
            bank=getbank();

```

```

        setoldbank();
        m_put(OdX,OdY);
        m_save(MX,MY);
        OdY=MY;OdX=MX;
        drawm();
        setbankwrite(bank);
    }
}
enable();
old0x1c();
}
void mc_off() // ปิดเคอเซอร์เมาส์
{
    int O=ON,bank;

    disable();
    ON=0;
    if(O) {
        bank=getbank();
        setoldbank();
        m_put(OdX,OdY);
        setbankwrite(bank);
    }
    enable();
}
}

```



```
void mc_on() // แสดงเคอเซอร์เมาส์
```

```
{
    int O=ON,bank;
    char str1[10],str2[10];

    ON=1;
    disable();
    if(!O) {
        _AX=0x03;
        geninterrupt(0x33);
        MX=OdX=_CX;
        MY=OdY=_DX;
        bank=getbank();
        setoldbank();
        m_save(MX,MY);
        drawm();
        setbankwrite(bank);
    }
    enable();
}
```

```
int geton() // ตรวจสอบว่าปัจจุบันแสดงเคอเซอร์เมาส์อยู่หรือไม่
```

```
{
    return ON;
}
```

```

int MC_init() // ตั้งค่าเริ่มต้นให้ส่วนจัดการเมาส์ในโหมด SVGA
{
    ON=0;

    if(m_init()) {
        disable();

        old0x1c=getvect(0x1C);

        setvect(0x1C,showmouse);

        M_flag=1;

        mc_off();

        m_move(320,240);

        enable();

        return 1;
    }
    return 0;
}

void closevesa() // ออกจากโหมด SVGA ไปสู่ DOS
{
    if(M_flag) setvect(0x1C,old0x1c);

    closegraph();
}

void setcursor(int cur) // เลือกภาพเคอร์เซอร์เมาส์
{
    mc_off();

    Cursor=cur;

    mc_on();
}

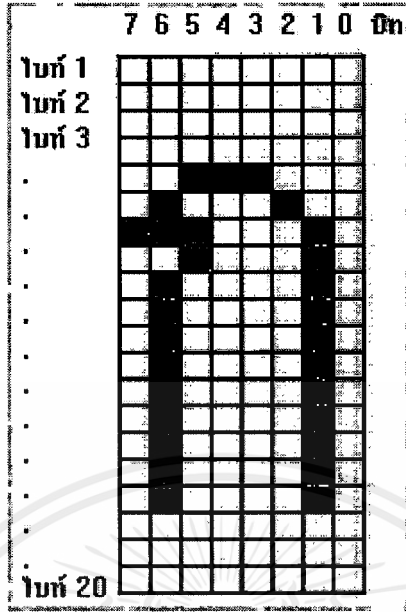
```

### 3.3.4 โปรแกรมจัดการตัวอักษรภาษาไทย

การแสดงอักษรภาษาไทยในกราฟิกส์โหมด จะใช้วิธีการเก็บรูปแบบตัวอักษรแต่ละตัว รวมกันไว้ในไฟล์ ซึ่งเราเรียกว่า ฟอนท์ (Font) โดยทั่ว ๆ ไป อาจแบ่งฟอนท์ออกได้เป็น 2 แบบใหญ่ ๆ ด้วยกัน คือ ฟอนท์แบบ เวกเตอร์ และ บิทแมป ฟอนท์ทั้งสองแบบนี้จะมีข้อดีข้อเสียต่างกัน คือ ฟอนท์แบบเวกเตอร์จะมีความยืดหยุ่นในการใช้งานสูง เช่น สามารถยืด หด หมุน ได้อย่างอิสระ เพราะใช้วิธีการคำนวณทางคณิตศาสตร์ แต่ข้อเสียคือ วิธีการสร้างฟอนท์ ทำได้ยาก และความเร็วในการแสดงผลต่ำกว่าแบบบิทแมป เนื่องจากต้องเสียเวลาในการคำนวณก่อนที่จะทำการวาดตัวอักษร ส่วนฟอนท์ตัวอักษรแบบบิทแมปจะใช้การเก็บข้อมูลภาพของตัวอักษรที่พร้อมจะนำไปแสดงได้ทันที ข้อดีของฟอนท์แบบบิทแมปคือ เราสามารถออกแบบตัวอักษรได้ง่าย และความเร็วในการแสดงผลสูงกว่าฟอนท์แบบเวกเตอร์มาก แต่ข้อเสียคือ ขาดความยืดหยุ่นในการใช้งาน เพราะไม่สามารถยืด หรือหดได้ แม้บางครั้งเราอาจจะขยายขนาดได้บ้างแต่ก็จะสูญเสียความละเอียดของตัวอักษรไปใน โปรแกรมนี้จะใช้ลักษณะของตัวอักษรแบบบิทแมป เพื่อง่ายต่อการออกแบบตัวอักษร และความเร็วในการแสดงผล

ฟอนท์ภาษาไทยที่ใช้ในโปรแกรมนี้มีขนาดความสูง 20 จุด และความกว้าง 8 จุด ในการเก็บ เราจะแทน 1 จุดต่อ 1 บิต ดังนั้นตัวอักษร 1 ตัว จะใช้พื้นที่ที่เก็บฟอนท์เท่ากับ 20 ไบท์ โดยจะเก็บอักษรแต่ละตัวต่อ ๆ กันไปโดยใช้รหัส สมอ ซึ่งมีตัวอักษร 256 ตัว ดังนั้น ไฟล์ฟอนท์ จะมีขนาด  $256 * 20$  ไบท์ หรือ 5120 ไบท์นั่นเอง

I



รูปที่ 3.2 ลักษณะการเก็บข้อมูลของตัวอักษรแบบบิตแมป

โปรแกรมจัดการตัวอักษรภาษาไทยจะอยู่ในไฟล์ THAI.C โดยมีรายละเอียดดังนี้

\*\*\*\*\* THAI.C \*\*\*\*\*

```
#include "stdhdr.h"
```

```
#include "mouse.h"
```

```
#include "vesamouse.h"
```

```
#define UN (unsigned char)
```

```
unsigned char font1[5120],ascii,funckey;
```

```
int COL1=LIGHTCYAN,CHDL=0;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void chdelay(int DL) // กำหนดเวลาหน่วงในการแสดงตัวอักษร
```

```
{
    CHDL=DL;
};
```

```
void readfont(char *name) // อ่านไฟล์ฟอนท์มาเก็บในตัวแปร font1
```

```
{
    int file,j,k,i;
    if((file = open(name,1))!=NULL) {
        read(file,font1,5120);
        close(file);
    }
}
```

```
void showchar1(int x,int y,unsigned char ASCII) // แสดงตัวอักษรที่ตำแหน่ง x,y ที่กำหนด
```

```
{
    int k,FontShow,i,l,r,row,col,on=geton(),co=getcolor();

    m_info(&l,&r,&row,&col); // ตรวจสอบว่าเมาส์อยู่ในบริเวณใกล้เคียงกับตำแหน่งที่
    if(on) { // แสดงตัวอักษรหรือไม่ ถ้าอยู่จะปิดเคอร์เซอร์เพื่อไม่ให้แสดง
        // ตัวอักษรทับเคอร์เซอร์เมาส์
        if(col>=x-20 && col<=x+20 && row>=y-20 && row<=y+20) mc_off();
        else mc_on();
    }

    for (k=0;k<20;k++) {
        if (font1[ASCII*20+k] != 0)
            {
```

```

FontShow=font1[ASCII*20+k];
for(i=0;i<8;i++) if((FontShow<<i) & 0x80) putpixel(x+i,y+k,co);
};
};
if(CHDL) delay(CHDL); // หน่วงเวลาเท่ากับค่า CHDL หลังจากวาดตัวอักษรเสร็จ
if(on) mc_on();
};

void outthaixy(int column, int row,char *content) // แสดงข้อความภาษาไทย 1 บรรทัดที่
{
    // ตำแหน่ง x,y ที่กำหนด
    register int k;
    int ch,Down=0,oldch=0;
    unsigned char asc,ASCII;

    row-=4;
    for (k=0; k<strlen(content); k++)
    {
        ch=content[k];
        if(ch=='@') // ถ้าเป็นอักษร @ ให้ทำตัวถัดไปเป็นตัวห้อย
        {
            Down=!Down;
            continue;
        }

        if(ch <= 'ะ' || (ch>='า' && ch<='ำ') // ตรวจสอบว่าเป็นสระบน - ล่างหรือไม่
        || (ch>='ิ' && ch<='ี') || (ch>='อ' && ch<='ั') // เพื่อตัดสินใจว่าจะวาดตัวอักษร
        || (ch>=' ' && ch<='z')) // ที่ตำแหน่งเดิมหรือถัดไป

```

```

    if(k && oldch!="") column+=8;
    showchar1(column,row+Down*5,ch);
    oldch=ch;
}
}

```

```

int thailen(char *content) // หาความยาวของข้อความภาษาไทย โดยไม่นับสระบน-ล่าง
{
    int len=0,k;
    unsigned char ch;

    for (k=0; k<strlen(content); k++) {
        ch=content[k];
        if(ch=='@' || ch=='\') continue;
        if(ch <= UN 'ะ' || (ch>= UN 'า' && ch<= UN 'า')
        || (ch>= UN 'ิ' && ch<= UN 'ี') || (ch>=UN 'อ' && ch<= UN ' ')
        || (ch>= UN ' ' && ch<= UN 'z')) len+=9;
    }
    return len;
}

```

```

void Equation(int x,int y,char str1[10],char str2[20],char str3[20]) // แสดงข้อความในรูปแบบ
{
    // สมการ
    int linelen,len1=thailen(str1),len2=thailen(str2),len3=thailen(str3);
    int color=getcolor();

    if(len2 > len3) linelen=len2;
    else linelen=len3;
}

```

```

outthaixy(x,y,str1);
outthaixy(x+len1+(linelen/2)-(len2/2),y-10,str2);
outthaixy(x+len1+(linelen/2)-(len3/2),y+10,str3);
if(color!=LIGHTCYAN) setcolor(LIGHTCYAN); else setcolor(WHITE);
line(x+len1,y+8,x+len1+linelen-8,y+8);
setcolor(color);
}

```

### 3.3.5 โปรแกรมโหลดภาพกราฟิกส์

ในการสร้างโปรแกรมช่วยสอน จำเป็นอย่างยิ่งที่จะต้องมีการแสดงภาพประกอบ และภาพประกอบนั้นต้องสามารถดึงดูดความสนใจของผู้ใช้โปรแกรมได้เป็นอย่างดี ดังนั้น เราจึงต้องอาศัยความสามารถของโปรแกรมที่ทำหน้าที่ด้านการสร้างภาพกราฟิกส์โดยเฉพาะเข้ามาช่วย เช่น โปรแกรมวาดภาพ Corel Draw หรือ โปรแกรมตกแต่งภาพ Photo Styler เป็นต้น ภาพที่ได้จากโปรแกรมเหล่านี้จะถูกเก็บอยู่ในรูปแบบต่าง ๆ กัน ซึ่งเราอาจแปลงไปเป็นไฟล์ภาพในรูปแบบใดรูปแบบหนึ่งก็ได้ เช่น ไฟล์ภาพ BMP , PCX ,JPG , TIF ฯลฯ โดยไฟล์แต่ละแบบก็จะมีลักษณะแตกต่างกัน เช่น กรรมวิธีในการบีบอัดข้อมูล หรือ วิธีการเก็บข้อมูล เป็นต้น ดังนั้นหากเราสามารถเขียนโปรแกรมแสดงภาพแบบใด แบบหนึ่ง เราก็จะสามารถนำภาพจากรูปแบบอื่น ๆ มาแปลงเพื่อให้เป็นแบบที่เราสามารถแสดงได้

ในโปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรถานซิสเตอร์ เราเลือกใช้การเก็บภาพแบบ PCX เนื่องจากโครงสร้างของภาพที่เราเก็บจะมีลักษณะของสีพื้นเป็นสีเดียวกันทั้งผืน การเก็บภาพแบบ PCX นี้ จำทำให้ไฟล์ภาพมีขนาดเล็กมาก บางครั้งอาจจะย่อขนาดภาพได้มากกว่า 30 ต่อ 1 เลขทีเดียว และที่สำคัญที่สุด ไฟล์ภาพ PCX จะมีความเร็วในการแสดงผลสูงใกล้เคียงกับภาพที่ไม่มีการบีบอัดข้อมูล เช่น ภาพแบบ BMP

โปรแกรมแสดงภาพ PCX มีรายละเอียดดังนี้

```

#include <dir.h>
#include "stdhdr.h"
#include "vesa.h"
#include "mouse.h"
#include "vesamouse.h"
#include "xms.h"

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

typedef struct {
    char manufacturer;
    char version;
    char encoding;
    char bits_per_pixel;
    int xmin,ymin;
    int xmax,ymax;
    int hres;
    int vres;
    char __palette[48];
    char reserved;
    char color_planes;
    int bytes_per_line;
    int palette_type;
    char filler[58];
} PCXHEAD; // สำหรับเก็บรายละเอียดของภาพ ที่อยู่ในส่วนหัวไฟล์

PCXHEAD header;

```

```

void showpcx(int xpoint,int ypoint,char picturename[]) // แสดงภาพ PCX ที่ตำแหน่ง x,y
{
FILE      *imagefile;
unsigned int  width,depth;
unsigned int  bytes,i,j;
int         n,c,x,picx,l,row,y;
char picture[700];
unsigned char _palette[768];

if((imagefile = fopen(picturename,"rb"))!=NULL) // เปิดไฟล์
{
if(fread((char *)&header,1,sizeof(PCXHEAD),imagefile) == sizeof(PCXHEAD)) // อ่าน
// ส่วนหัวไฟล์
{
if(!fseek(imagefile,-769L,SEEK_END)) {
// อ่านพาเลตสี 768 ไบท์ ( R = 256 ,G = 256 , B = 256)
if(fgetc(imagefile) == 0x0c && fread(_palette,1,768,imagefile) == 768)
// เช็ทพาเลตสี
for(i= 0;i<768;i+=3) Setdac((int)(i/3+16+205*PCX_STATUS),_palette[i],
// _palette[i+1],
// _palette[i+2]);

fseek(imagefile,128L,SEEK_SET);
}
}

bytes = header.bytes_per_line;
width = header.xmax-header.xmin+1;
depth = header.ymax-header.ymin+1;
picx = width;

```

```

if(picx%2) picx++;
for (i=0 ;i<depth;i++) {
    n = 0;
    // ถอดรหัส ไค้ดที่ถูกบีบอัดแล้วเก็บในอาร์เรย์ picture
    do{
        c = fgetc(imagefile) &0xff;
        if((c & 0xc0) == 0xc0) {
            j = c & 0x3f;
            c = fgetc(imagefile);
            while(j--) {
                picture[n] = (unsigned char)c;
                n++;
            }
        } else
        {
            picture[n] = (unsigned char)c;
            n++;
        }
    }while(n<bytes);
    y=ypoint+i;
    // วาดภาพในแนวนอนครั้งละ 1 เส้น
    for(x = 0;x<(picx-1);x++) putpixel(x+xpoint,i+ypoint,(unsigned int)picture[x]);
}
} else printf("Error reading PCX file\n");
fclose(imagefile);
} else printf("Error opening PCX file\n");
}
}

```

### 3.3.6 การสร้างภาพเคลื่อนไหว

ภาพเคลื่อนไหว เป็นสิ่งที่ขาดไม่ได้เลย ในโปรแกรมช่วยสอน เพราะนอกจากภาพเคลื่อนไหวจะช่วยดึงดูดความสนใจของผู้ใช้โปรแกรมแล้ว ภาพเคลื่อนไหวยังช่วยเพิ่มความถูกต้องสมบูรณ์ของการทำเนื้อหาอีกด้วย

การสร้างภาพเคลื่อนไหว อาจแบ่งออกเป็น 3 วิธี หลัก ๆ คือ

1. วาดภาพใหม่ที่มีความต่อเนื่อง ทับภาพเดิมด้วยความเร็วสูง วิธีนี้อาจจะเก็บภาพเป็นเฟรมไว้หลาย ๆ เฟรม แล้วทำการเรียกขึ้นมาแสดงทีละเฟรม หรืออาจใช้วิธีการคำนวณการเปลี่ยนแปลงของภาพ แล้วจึงทำการวาดเฟรมต่อไปที่คำนวณได้ วิธีการนี้จะต้องการเครื่องคอมพิวเตอร์ที่มีความเร็วในการแสดงผลสูงมาก เพราะต้องการความต่อเนื่องของภาพ ดังนั้นวิธีการนี้อาจใช้ได้ผลไม่ดันทักกับเครื่องที่มีความเร็วต่ำ ๆ เช่น 386 SX - 33 เป็นต้น

2. ใช้เทคนิคการควบคุมพลาเลตสีในการ์ดแสดงผล วิธีการนี้จะใช้ภาพที่มีการวาดโดยกำหนดหมายเลขสีอย่างแน่นอนว่าส่วนที่ต้องการให้เป็นภาพเคลื่อนไหวต้องมีหมายเลขสีเป็นเท่าใด เช่นภาพกระแสน้ำไหล เราจะทำการวาดเส้นที่ประกอบไปด้วยจุดสีที่มีหมายเลขเรียงกันไป อาจจะเป็น 10 หมายเลข หรือ มากกว่าก็ได้ แล้วทำการควบคุมพลาเลตสีว่าจะให้มีระดับ RGB มากน้อยเพียงใด โดยกำหนดให้มีสีที่สว่างเพียงสีเดียว แล้วทำการเปลี่ยนเป็นสีถัดไปจนจนถึงสีสุดท้าย จึงวนกลับมายังสีแรก ทำให้เห็นเป็นภาพเคลื่อนไหวเป็นทาง วิธีการนี้จะใช้ได้กับภาพที่ต้องการแสดงการไหลของแสงสว่าง ข้อดีที่เห็นได้ชัดคือ เราไม่จำเป็นต้องวาดภาพใหม่ทำให้ไม่จำเป็นต้องใช้เครื่องที่มีความเร็วสูงนัก ตามปกติไม่ว่าจะใช้กับเครื่อง 8088 หรือ 80486 ก็จะสามารถสร้างภาพเคลื่อนไหวได้ต่อเนื่องใกล้เคียงกัน

3. ใช้เทคนิคการควบคุมวีจิสเตอร์แอดเดรส ของการ์ดแสดงผล วิธีการนี้จะใช้การเปลี่ยนค่าแอดเดรสเริ่มต้นของการ์ดแสดงผล โดยในการแสดงผลของจอภาพจะมีการอ่านข้อมูลการแสดงผลจากหน่วยความจำแสดงผลของการ์ด(VDO RAM) แล้วจึงนำข้อมูลภาพนั้นมาควบคุมจอภาพอีกครั้งหนึ่ง ดังนั้น หากเราทำการย้ายแอดเดรสเริ่มต้นของการแสดงผลได้จะทำให้เราสามารถควบคุมภาพบนจอให้เลื่อนขึ้น-ลง และเลื่อน ซ้าย-ขวาได้ แต่วิธีนี้จะใช้กับภาพที่มีการเลื่อนทั้งจอภาพ โดยทั่วไปจะใช้กับการแสดงโลโก้(logo) ตอนเริ่มเข้าโปรแกรมใช้ในการเขียนโปรแกรมเกมส์ เนื่องจากวิธีการเลื่อนภาพแบบนี้จะได้ภาพที่นุ่มนวลมาก

โปรแกรมทางด้านการทำภาพเคลื่อนไหวโดยใช้การควบคุมพลาเลตสี และควบคุมการแสดงผลภาพแบบต่าง ๆ จะเก็บอยู่ในไฟล์ FX.C ส่วนการทำภาพเคลื่อนไหวที่แสดงผลภาพที่ต่อ

เนื่องเป็นเฟรมจะอยู่ในส่วนของเนื้อหา ที่ใช้ภาพเคลื่อนไหว และการทำภาพเคลื่อนไหวโดย  
ใช้การเปลี่ยนแอดเดรสเริ่มต้นของการ์ดแสดงผล จะอยู่ในไฟล์ SYSTEM.C

\*\*\*\*\* FX.C \*\*\*\*\*

```
#include "stdhdr.h"
#include "picture.h"
#include "vesa.h"
#include "pic.h"
#include "vesamouse.h"

#define Scr_L 12
#define Scr_R 626
#define Scr_U 11
#define Scr_D 316
#define Ctn_U 340
#define Ctn_D 449
#define Ctn_L 14
#define Ctn_R 456
#define BK_COL 237
#define CTN_COL 252
#define Black 237
```

```
extern FLOWFLAG, FLOWCOUNT;
```

```
int CO1=170, CO2=180, CO3=190, CO4=200, CO5=210, OGX, OGY;
```

```
float ANG;
```

```

int Rotx(int x,int y) // หมุนตำแหน่ง x เท่ากับค่าองศา ที่เก็บในตัวแปร ANG
{
    return (x-OGX)*cos(ANG)-(y-OGY)*sin(ANG)+OGX;
};

int Roty(int x,int y) // หมุนตำแหน่ง y เท่ากับค่าองศา ที่เก็บในตัวแปร ANG
{
    return (x-OGX)*sin(ANG)+(y-OGY)*cos(ANG)+OGY;
};

void LineC_V(int x,int y1,int y2) // วาดเส้นกระแสไหลในแนวตั้ง
{
    int CO=getcolor(),i;

    if(y2>y1)
        for(i=y1/2;i<y2/2;i++) {
            setfillstyle(1,CO+i%10);
            bar(x,i*2,x+2,i*2+2);
        } else {
            swap(&y1,&y2);
            y1+=2;y2+=2;
            for(i=y1/2;i<y2/2;i++) {
                setfillstyle(1,CO+9-i%10);
                bar(x,i*2,x+2,i*2+2);
            }
        }
}

```

```

void LineC_H(int y,int x1,int x2) // วาดเส้นกระแส้ไหลในแนวนอน
{
    int i,CO=getcolor();

    if(x2>x1)
    for(i=x1/2;i<x2/2;i++) {
        setfillstyle(1,CO+i%10);
        bar(i*2,y,i*2+2,y+2);
    }
    else {
        swap(&x1,&x2);
        x1+=2;x2+=2;
        for(i=x1/2;i<x2/2;i++) {
            setfillstyle(1,CO+(9-i%10));
            bar(i*2,y,i*2+2,y+2);
        }
    }
}

```

```

void BlockC(int x1,int y1,int x2,int y2) // วาดกรอบกระแส้ไหล
{
    LineC_H(y1,x1,x2);
    LineC_V(x2,y1,y2);
    LineC_H(y2,x2,x1);
    LineC_V(x1,y2,y1);
}

```

```

void BlockC2(int x1,int y1,int x2,int y2) // วาดกรอบกระแสน้ำไหลในทิศตรงข้ามกับ BlockC
{
    LineC_H(y1,x2,x1);
    LineC_V(x2,y2,y1);
    LineC_H(y2,x1,x2);
    LineC_V(x1,y1,y2);
}

```

```

void ClrCO() // ตั้งค่าสีของเส้นกระแสให้เป็นสีเดียวกับสีพื้นจอ
{
    int i;
    unsigned char R,G,B;
    .Getdac(BK_COL,&R,&G,&B);
    for(i=CO1;i<CO5+10;i++) Setdac(i,R,G,B);
}

```

```

void SubFlow(int j) // ทำกระแสไหลโดยควบคุมพลาเลตสีของการ์ดแสดงผล
{
    int i;
    for(i=0;i<10;i++) if(i==j)
        {
            Setdac(i+CO1,255,0,0);
            Setdac(i+CO2,55,255,0);
            Setdac(i+CO3,0,100,255);
            Setdac(i+CO4,255,0,205);
            Setdac(i+CO5,255,245,245);
        }
    else

```

```

{
    Setdac(i+CO1,120,0,0);
    Setdac(i+CO2,40,90,0);
    Setdac(i+CO3,0,50,90);
    Setdac(i+CO4,90,0,60);
    Setdac(i+CO5,80,60,60);
}
}

```

```

void Flowoff() // สั่งให้หยุดแสดงกระแสไหล

```

```

{
    FLOWFLAG=0;
}

```

```

void Flowon(int flag) // สั่งให้แสดงกระแสไหล

```

```

{
    FLOWFLAG=flag;
}

```

```

int GetFlowflag() // ตรวจสอบว่าปัจจุบันทำโปรแกรมกระแสไหลอยู่หรือไม่

```

```

{
    return FLOWFLAG;
}

```

```

void E_bar(int x1,int y1,int x2,int y2) // วาดสี่เหลี่ยมทึบแบบพิเศษ

```

```

{
    int j,i,k,len=(x2-x1)/4,high=(y2-y1)/4;
    unsigned char r,g,b;

```

```

char datai[4]={2,3,1,0};
char dataj[4]={3,1,0,2};
char patern[4][4]={{3,1,0,2},{1,0,2,3},{0,2,3,1},{2,3,1,0}};

for(k=3;k>=0;k--)
for(i=0;i<4;i++)
{
j=patern[k][i];
bar(x1+datai[i]*len,y1+dataj[j]*high,x1+datai[i]*len+len,y1+dataj[j]*high+high);
delay(30);
}
}

void SinFX(int x,int y,int width,int amp,int off) // วาดรูป Sin ที่มีการไหลของสี
{
int i,COL=getcolor();
float ofs=360/(float)width;

moveto(x,y);
if(off)
for(i=0;i<=width;i++) {
setcolor(COL+i%10);
lineto(x+i,y+amp*(-sin(i*ofs*M_PI/180)));
lineto(x+i+1,y+amp*(-sin(i*ofs*M_PI/180)));
}else
for(i=0;i<=width;i++)
{
setcolor(COL+i%10);

```

```

    lineto(x+i,y+amp*sin(i*ofs*M_PI/180));
    lineto(x+i+1,y+amp*sin(i*ofs*M_PI/180));
}
setcolor(COL);
}

```

void SinFX2(int x,int y,int width,int amp,int off) // เหมือนกับ SinFX แต่ภาพจะกลับเฟส

```

{
    int i,COL=getcolor();
    float ofs=360/(float)width;

    moveto(x,y);
    if(!off)
    for(i=0;i<=width;i++)
    {
        setcolor(COL+i%10);
        lineto(x+amp*(-sin(i*ofs*M_PI/180)),y+i);
        lineto(x+amp*(-sin(i*ofs*M_PI/180))+1,y+i);
    }else
    for(i=0;i<=width;i++)
    {
        setcolor(COL+i%10);
        lineto(x+amp*(sin(i*ofs*M_PI/180)),y+i);
        lineto(x+amp*(sin(i*ofs*M_PI/180))+1,y+i);
    }
    setcolor(COL);
}

```

```

void SinFX3(int x,int y,int width,int amp,int off,int ang,int clip) // เหมือน SinFX แต่
{
    // ควบคุมการคลิบของยอดสัญญาณได้
    int i,j=0,COL=getcolor(),newx,newy;
    float ofs=360.0/(float)width,newamp;

    OGX=x;OGY=y;ANG=ang*M_PI/180;
    moveto(x,y);
    if(off)
    for(i=0;i<=width+1;i++)
    {
        newamp=amp*(-sin(i*ofs*M_PI/180));
        if((clip>0 && newamp>clip) ||
            (clip<0 && newamp<clip)) newamp=clip;
        setcolor(COL+i%10);
        newx=Rotx(x+i,y+newamp);
        newy=Roty(x+i,y+newamp);
        lineto(newx,newy);
        lineto(newx+1,newy);
    }else
    for(i=0;i<=width+1;i++)
    {
        newamp=amp*sin(i*ofs*M_PI/180);
        if((clip>0 && newamp>clip) ||
            (clip<0 && newamp<clip)) newamp=clip;
        setcolor(COL+i%10);
        newx=Rotx(x+i,y+newamp);
        newy=Roty(x+i,y+newamp);
        lineto(newx,newy);
    }
}

```

```

        lineto(newx+1,newy);
    }
    setcolor(COL);
}

```

\*\*\*\*\* SYSTEM.C \*\*\*\*\*

// เฉพาะส่วนทำภาพเคลื่อนไหว

```
#include "stdhdr.h"
```

```
union REGS r;
```

```
struct SREGS sr;
```

```
void crtloff() // สั่งให้การ์ดแสดงผลดับจอภาพ
```

```
{
    outportb(0x3c4,1);
    outportb(0x3c5,0x21);
}
```

```
void crton() // สั่งให้การ์ดแสดงผลเปิดจอภาพ
```

```
{
    outportb(0x3c4,1);
    outportb(0x3c5,0x01);
}
```

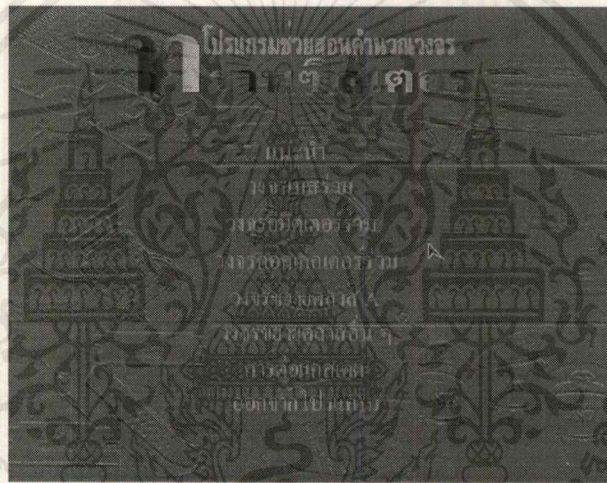
```
void addr(unsigned i) // ทวบคุมแอดเดรสเริ่มต้นของจอแสดงผล
{
    outportb(0x3d4,0xd);
    outportb(0x3d5,i & 0xff);
    outportb(0x3d4,0xc);
    outportb(0x3d5,i>>8);
}
```



## บทที่ 4

### การใช้งานและการทดสอบโปรแกรม

การทดลองใช้โปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรถานซิสเตอร์ ในการทดลองใช้งานโปรแกรมนั้นที่ Dos Prompt ให้พิมพ์ TR แล้วจึงกด ENTER จะปรากฏหน้าจอ ดังรูปที่ 4.1



รูปที่ 4.1 เมนูหลัก

โปรแกรมจะทำการแสดงรูปเมนูหลัก ซึ่งจะเป็นเมนูสำหรับเลือกเนื้อหา จะประกอบไปด้วยหัวข้อต่างๆดังนี้

1. แนะนำ
2. วงจรเบสร่วม
3. วงจรอิมิตเตอร์ร่วม
4. วงจรคอลเลคเตอร์ร่วม
5. วงจรขยายคลาส A
6. วงจรขยายคลาสอื่น ๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

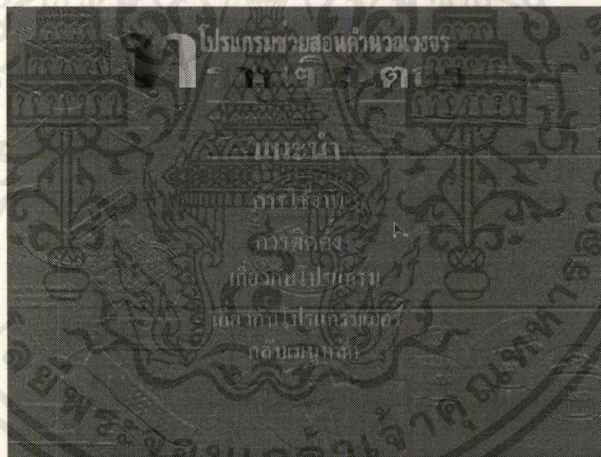
7. การต่อคาสเคด

8. ออกจากโปรแกรม

เมื่อเราต้องการศึกษาในเรื่องใดก็ให้ชี้เมาส์ชี้ไปยังหัวข้อนั้นๆ ถ้าทำการชี้ถูกต้อง เคอร์เซอร์ (cursor) เมาส์จะเปลี่ยนจากรูปลูกศรกลายเป็นรูปมือชี้และข้อความที่ถูกชี้จะเปลี่ยนสีไป ถ้าหากต้องการที่จะศึกษาในเรื่องนั้นก็ให้คลิกเมาส์ข้างซ้าย แล้วโปรแกรมจะทำการแสดงเมนูย่อยของเรื่องนั้น ซึ่งจะประกอบไปด้วย 7 เมนูย่อย

#### 4.1 การทดสอบส่วนของการแนะนำ

เมื่อเลือกหัวข้อเรื่องการแนะนำในเมนูหลัก โปรแกรมจะนำเข้ามาสู่เมนูย่อยส่วนของการแนะนำซึ่งจะมีหัวเรื่องย่อยดังรูปที่ 4.2



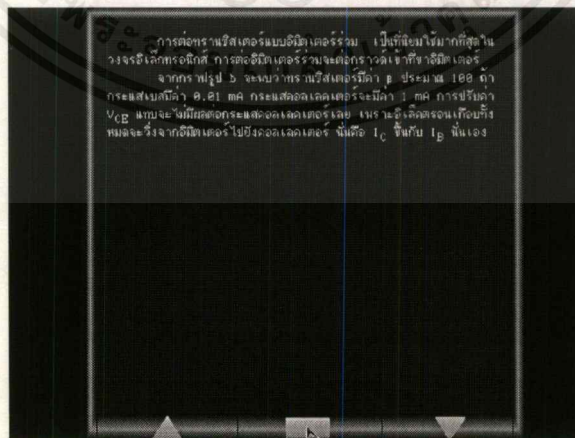
รูปที่ 4.2 เมนูย่อยของส่วนการแนะนำ

จากนั้นทำการเลือกหัวข้อที่ต้องการดูโดยการชี้เมาส์เลือกเช่นเดียวกับการเลือกในเมนูหลัก ซึ่งในเมนูนี้จะเป็นการแนะนำเรื่องต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับโปรแกรมไม่ว่าจะเป็นเรื่องการใช้งาน การติดตั้งโปรแกรม และเรื่องเกี่ยวกับโปรแกรม ถ้าหากเราเลือกที่จะดูเรื่องของการใช้งาน โปรแกรมจะทำการแสดงดังรูปที่ 4.3



รูปที่ 4.3 หน้าจอเกี่ยวกับการใช้งาน

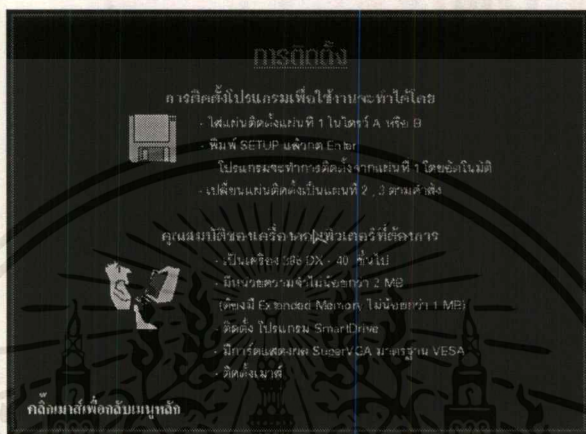
โปรแกรมจะทำการแสดงผลเป็นรูปของปุ่มในการใช้งานต่างๆ ภายในหน้าจอของการแสดงเนื้อหาจะมีปุ่มต่างๆ เหล่านี้อยู่ โดยจะประกอบไปด้วยปุ่ม ดูหน้าถัดไป ย้อนกลับไปดูหน้าเดิม แสดงหน้าเดิมซ้ำอีกครั้งหนึ่ง และปุ่มกลับไปยังเมนูหลัก ในส่วนของปุ่มควบคุมการแสดงผลข้อความ ประกอบไปด้วย ปุ่มเลื่อนข้อความขึ้น ปุ่มเลื่อนข้อความลง และปุ่มแสดงข้อความทั้งหมดที่มีอยู่ เมื่อเราใช้เมาส์เลือกที่ปุ่มนี้แล้วโปรแกรมจะแสดงหน้าจอดังรูปที่ 4.4



รูปที่ 4.4 หน้าจอเมื่อเลือกปุ่มแสดงข้อความทั้งหมด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เมื่อเราดูข้อความจนเสร็จสิ้นเรียบร้อยแล้ว ให้ใช้เมาส์เลือกที่ปุ่มเดิมซ้ำอีกครั้งหนึ่ง โปรแกรมจะทำการกลับไปยังหน้าจอเดิมที่เราออกมา และเมื่อเราเลือกเมนูย่อยใน ส่วนของการแนะนำ เรื่องการติดตั้งโปรแกรมจะทำการแสดงหน้าจอดังรูปที่ 4.5



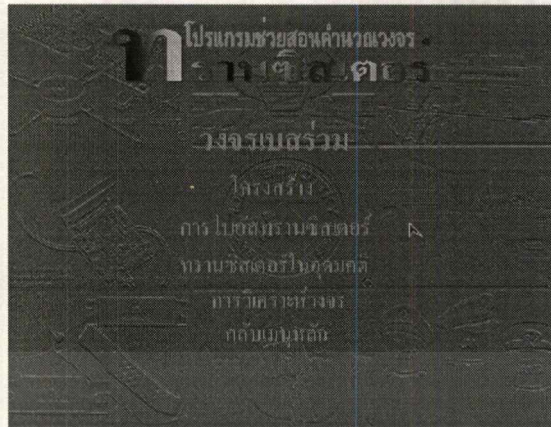
รูปที่ 4.5 หน้าจอเกี่ยวกับข้อมูลในการติดตั้งโปรแกรมทั้งหมด

โปรแกรมจะแสดงข้อมูลทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับการติดตั้งโปรแกรม เมื่อต้องการออกจากหัวเรื่องนี้สามารถทำได้โดยการคลิกเมาส์ข้างซ้าย ณ ตำแหน่งใดก็ได้ก็จะสามารถกลับไปยังเมนูย่อยของการแนะนำได้

เมื่อเราเลือกเมนูย่อยของการแนะนำ และเลือกเมนูย่อยส่วนหัวเรื่องเกี่ยวกับโปรแกรม โปรแกรมจะทำการแสดงรายชื่ออาจารย์ที่ปรึกษา รายละเอียดที่เกี่ยวข้องกับโปรแกรมทั้งหมด และถ้าหากต้องการออกจากหัวข้อนี้ทำได้โดยการคลิกเมาส์ข้างซ้ายที่ตำแหน่งใดก็ได้ ก็จะสามารถกลับมายังเมนูย่อยส่วนของการแนะนำได้

## 4.2 การทดสอบส่วนหัวเรื่องวงจรเบสรวม

เมื่อเราเลือกหัวข้อวงจรเบสรวมในเมนูหลัก โปรแกรมจะทำการแสดงเมนูย่อยของวงจรเบสรวมดังรูปที่ 4.6



รูปที่ 4.6 โปรแกรมช่วยวงจรเบสร่วม

ถ้าต้องการศึกษาในหัวข้อใดในวงจรเบสร่วมก็ให้ใช้เมาส์เลือกเช่นเดียวกับการเลือกในเมนูหลัก แต่ถ้าเราต้องศึกษาเนื้อหาทั้งหมดของวงจรเบสร่วมก็ให้ใช้เมาส์เลือกไปที่คำว่าวงจรเบสร่วม โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเนื้อหาทั้งหมดของวงจรเบสร่วม ซึ่งจะเป็นในลักษณะของภาพประกอบคำบรรยาย ดังแสดงในรูปที่ 4.7

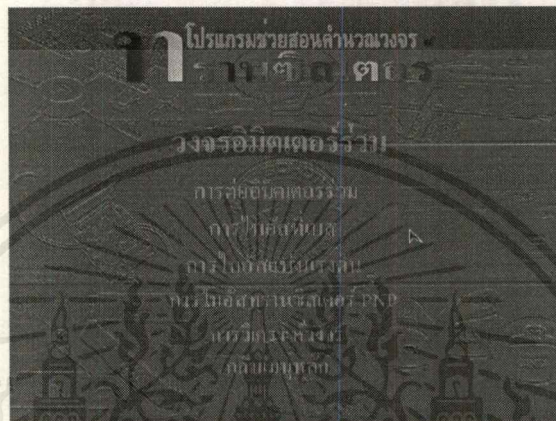


รูปที่ 4.7 ตัวอย่างของวงจรเบสร่วม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

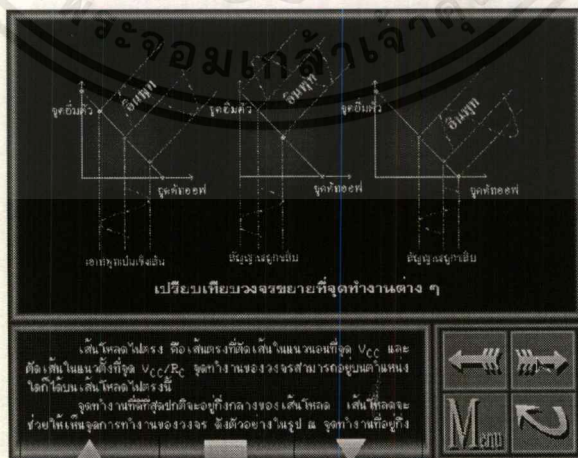
### 4.3 การทดสอบส่วนหัวเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วม

เมื่อเราเลือกหัวข้อวงจรอิมิตเตอร์ร่วมในเมนูหลัก โปรแกรมจะแสดงเมนูย่อยของวงจรอิมิตเตอร์ร่วมดังรูปที่ 4.8



รูปที่ 4.8 เมนูย่อยของหัวข้อเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วม

เมนูย่อยของหัวข้อเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วมจะประกอบไปด้วยเนื้อหาย่อยในหัวข้อนี้ ถ้าต้องการที่จะศึกษาในเรื่องใดก็สามารถทำได้โดยการใช้เมาส์เลือกไปยังหัวข้อนั้นแต่ถ้า



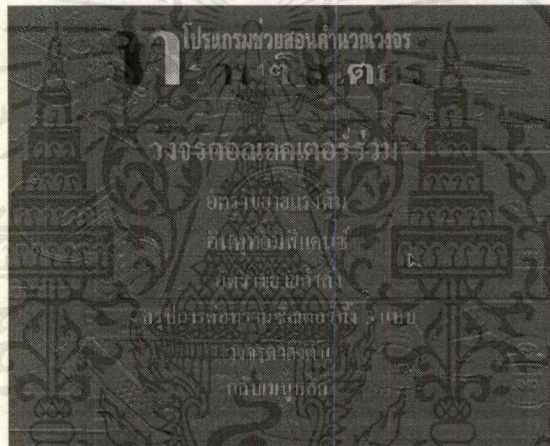
รูปที่ 4.9 ตัวอย่างเนื้อหาในหัวข้อเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ต้องการที่จะศึกษาในเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วมทั้งหมดก็สามารถทำได้โดยใช้เมาส์เลือกไปยังหัวข้อเรื่องวงจรอิมิตเตอร์ร่วม โปรแกรมจะทำการแสดงเนื้อหาทั้งหมดตามขั้นตอนดังตัวอย่างในรูปที่ 4.9

#### 4.4 การทดสอบส่วนหัวเรื่องวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม

เมื่อเลือกเมนูหลักในหัวข้อวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม โปรแกรมจะทำการแสดงเมนูย่อยของวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม ดังรูปที่ 4.10



รูปที่ 4.10 เมนูย่อยของหัวข้อเรื่องวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม

เมื่อเราต้องการที่จะศึกษาหัวข้อเรื่องย่อยของวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม หัวข้อใดก็สามารถทำได้โดยการคลิกเมาส์เลือกไปที่หัวข้อนั้นๆ แล้วจึงคลิกเมาส์ข้างซ้ายเพื่อเข้าสู่เนื้อหานั้น แต่ถ้าต้องการที่จะศึกษาเรื่องวงจรคอลเลกเตอร์ร่วมทั้งหมดสามารถทำได้โดยการคลิกเมาส์เลือกไปยังหัวข้อเรื่องวงจรคอลเลกเตอร์ร่วม โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเนื้อหาทั้งหมดอย่างเป็นขั้นตอน



เราสามารถที่จะเลือกศึกษาในเรื่องใดก็ได้ โดยการไ้เมาส์เลือกไปยังหัวข้อนั้น และทำการคลิกเมาส์ข้างซ้าย โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเนื้อหาในหัวข้อนั้นๆ แต่ถ้าเราต้องการที่จะศึกษาเนื้อหาทั้งหมดของวงจรขยายคลาส A เราสามารถทำได้โดยการไ้เมาส์เลือกไปยังหัวข้อวงจรขยายคลาส A โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเนื้อหาทั้งหมดอย่างเป็นขั้นตอน ซึ่งจะนำเสนอในลักษณะของภาพเคลื่อนไหวหรือภาพนิ่งประกอบคำบรรยายดังแสดงในรูปที่ 4.12 และ รูปที่ 4.13

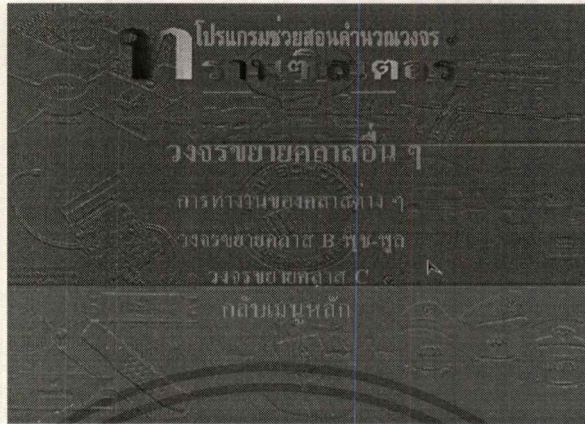


รูปที่ 4.13 ตัวอย่างของเนื้อหาที่เป็นภาพเคลื่อนไหวของวงจรขยายคลาส A (ต่อ)

#### 4.6 การทดสอบส่วนหัวเรื่องวงจรขยายคลาสอื่นๆ

เมื่อต้องการที่จะศึกษาในเรื่องของวงจรขยายคลาสอื่นๆ เราสามารถทำได้โดยการไ้เมาส์เลือกไปที่หัวข้อเรื่องวงจรขยายคลาสอื่นๆ แล้วจึงทำการคลิกเมาส์ข้างซ้าย โปรแกรมจะทำการเข้าสู่เมนูย่อยของหัวข้อเรื่องวงจรขยายคลาสอื่นๆ ดังแสดงในรูปที่ 4.14

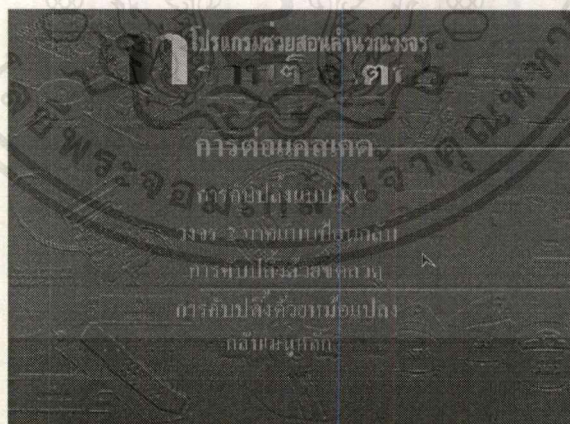
ถ้าต้องการที่จะศึกษาในหัวข้อเรื่องใดก็สามารถทำได้ โดยการไ้เมาส์เลือกและคลิกไปยังหัวข้อนั้นๆ โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอในเรื่องนั้นให้เราได้ทำการศึกษา แต่ถ้าเราต้องการที่จะศึกษาในหัวข้อนี้ทั้งหมดก็สามารถทำได้ โดยคลิกไปที่หัวข้อวงจรขยายคลาสอื่นๆ โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเนื้อหาทั้งหมดตั้งแต่ต้นจนจบ



รูปที่ 4.14 เมนูย่อยของวงจรรายชยภคลาสอื่น ๆ

#### 4.7 การทดสอบส่วนหัวเรื่องการต่อкасเคด

ถ้าเราต้องการที่จะศึกษาในหัวเรื่องของการต่อкасเคด ก็จะสามารถทำได้โดยการ



รูปที่ 4.15 เมนูย่อยของหัวข้อเรื่องการต่อкасเคด

ใช้เมาส์เลือกไปยังหัวข้อนั้นที่เมนูหลัก แล้วจึงทำการคลิกข้างซ้ายของเมาส์ โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเมนูย่อยของเรื่องนี้ ดังแสดงในรูปที่ 4.15

เมื่อเราสนใจที่จะศึกษาการต่อคาสเคดแบบใด ก็สามารถทำได้เช่นเดียวกับทุกหัวข้อที่ผ่านมา คือใช้เมาส์ชี้ไปยังข้อความนั้นๆและทำการคลิก โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอในเรื่องนั้น แต่ถ้าเราต้องการที่จะศึกษาในหัวเรื่องนี้ทั้งหมดก็สามารถทำได้เช่นกัน คือทำการใช้เมาส์เลือกและคลิกไปที่หัวข้อเรื่องการต่อคาสเคด โปรแกรมก็จะทำการนำเสนอเนื้อหาทั้งหมดตามลำดับขั้นตอน

## 4.8 การทดสอบโปรแกรมเกี่ยวกับระบบ

### 4.8.1 ทดสอบการใช้งานโปรแกรมโดยไม่ติดตั้ง EXTENDED MEMORY

เมื่อเราติดตั้งระบบการจัดการแบบไม่มี Extended memory และเข้าสู่สถานะ Dos Prompt จากนั้นจึงทำการเรียกโปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ โดยพิมพ์ว่า TR จะปรากฏข้อความดังนี้

C:\

XMS Service dose not exit

Can not use XMS memory

นั่นหมายความว่าโปรแกรมได้ทำการแจ้งข้อผิดพลาดที่เกิดขึ้นให้ผู้ใช้ได้ทราบว่า ขณะนี้ระบบยังไม่ได้ติดตั้ง Extended Memory วิธีแก้ปัญหาคือให้ผู้ใช้ทำการติดตั้ง Driver ที่ทำหน้าที่ในการจัดสรรหน่วยความจำ Extended Memory ในไฟล์ Config.sys ซึ่ง Driver ที่นิยมใช้กันอยู่ทั่วไปก็คือ HIMEM.SYS โดยทำการพิมพ์

DEVICE=C:\DOS\HIMEM.SYS

ในไฟล์ Config.sys แล้วจึงทำการบูทระบบใหม่อีกครั้งและทำการเรียกใช้งานโปรแกรมเช่นเดิมก็จะสามารถงานใช้โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ได้

### 4.8.2 การทดสอบการใช้งานโปรแกรมโดยไม่ติดตั้ง Driver เมาส์

เมื่อเราติดตั้งระบบโดยไม่มีการติดตั้ง Driver เมาส์ หลังจากนั้นจึงทำการเรียกโปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์โดยพิมพ์ว่า TR จะปรากฏข้อความดังนี้

Mouse Not Present Please Type C:> mouse.com

นั่นคือโปรแกรมจะทำการแจ้งให้เราทราบว่าไม่สามารถหาเมาส์เจอหรือ Driver ไม่ได้ถูกเรียกใช้งาน วิธีแก้ปัญหาให้ผู้ใช้งานทำการติดตั้ง Driver เมาส์ โดยการพิมพ์ข้อความที่ Dos prompt ว่า

```
C:> mouse.com
```

หรืออาจจะต้องเข้าไปใน Directory ใด ๆ ก็ได้ที่มีไฟล์นี้อยู่แล้วจึงเรียกให้ทำงาน หลังจากนั้น จึงทำการเรียกให้โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ทำงานอีกครั้ง โปรแกรมก็จะสามารถทำงานได้

#### 4.8.3 การทดสอบใช้งานโปรแกรมโดยไม่ติดตั้ง Smartdrv.exe

ทำการทดสอบโปรแกรมโดยการติดตั้งระบบโดยปราศจากการติดตั้ง Smartdrv.exe ซึ่งเป็น Driver ที่ทำหน้าที่ในการเพิ่มความไวในการติดต่อกับ Hard Disk เมื่อทดลองใช้โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ ความไวในการใช้งานแทบไม่มีเปลี่ยนแปลง เนื่องจากเครื่องคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการทดสอบมีความไวในการทำงานสูง แต่ถ้าทดสอบกับเครื่องคอมพิวเตอร์ที่มีความไวต่ำ จะเห็นถึงความแตกต่างได้ชัดเจนขึ้น ว่าเครื่องที่มีการโหลด Smartdrv.exe ไว้จะมีความไวในการทำงานมากกว่า

#### 4.8.4 การทดสอบใช้งานโปรแกรมกับเครื่อง CPU 486DX-33

เมื่อเราใช้โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์กับเครื่อง Computer CPU 486DX-33 ผลที่ได้คือ โปรแกรมสามารถทำงานได้แต่การทำงานในการโหลดภาพที่เป็นกราฟฟิกจะทำงานได้ค่อนข้างช้า เมื่อเทียบกับเครื่อง CPU 486DX4-100 และถ้าหากลองลดความเร็วของคอมพิวเตอร์โดยการกดปุ่มเร่งความเร็วให้คอมพิวเตอร์ช้าลง ผลที่ได้ทำให้การทำงานในการแสดงภาพในแต่ละครั้งช้าลงมาก

## บทที่ 5

### บทสรุปและวิจารณ์

โปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ที่ได้จัดทำขึ้นนี้ จะช่วยให้ผู้ที่สนใจที่จะศึกษาในเรื่องของการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ สามารถเข้าใจในเนื้อหาของการคำนวณได้ง่ายยิ่งขึ้น อีกทั้งยังความสะดวกสบายให้แก่ผู้เรียนในการที่จะใช้งาน และทำให้การเรียนไม่น่าเบื่อเนื่องจากทุกบทเรียนจะมีภาพประกอบคำบรรยายให้ดูอย่างชัดเจนและสื่อความหมายในเนื้อหาได้เป็นอย่างดีประสิทธิภาพในการทำงานของโปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์นี้สามารถทำงานได้อย่างง่ายๆเพราะมีส่วนของโปรแกรมช่วยเหลือต่างๆ ให้ผู้ใช้งานได้ใช้งานได้อย่างสะดวกแต่ในโครงการนี้ได้เขียนข้อเสนอแนะเพื่อที่จะเป็นประโยชน์ให้กับผู้ที่นำโปรแกรมช่วยสอนการคำนวณวงจรถรานซิสเตอร์ไปพัฒนาต่อไป

#### 5.1 ปัญหาที่พบในการทำโครงการ

##### 5.1.1 ปัญหาด้านการเขียนโปรแกรม

- ข้อมูลเกี่ยวกับการใช้หน่วยความจำเพิ่มขยายมีน้อยมาก
- การแสดงผลกราฟฟิกในโหมด Super VGA 256 สี ทำได้ค่อนข้างช้า
- Driver Mouse ไม่สามารถใช้ในโหมด Super VGA ได้

##### 5.1.2 ปัญหาด้านการทำเนื้อหา

- เนื้อหาที่เสนอไว้มีขอบเขตกว้างเกินไป ทำให้ใช้เวลาในการทำส่วนนี้มาก
- การนำทฤษฎีด้านการคำนวณมาทำเป็นภาพเพื่อสื่อให้ผู้ใช้ง่ายเข้าใจทำได้ยาก
- การทำเนื้อหาแต่ละเรื่องต้องใช้ความเข้าใจในเนื้อหาเป็นอย่างดีทำให้เสียเวลาในการศึกษาเนื้อหามาก

## 5.2 การแก้ปัญหา

### 5.2.1 ด้านการเขียนโปรแกรม

- พยายามรวบรวมตัวอย่างการใช้งานหน่วยความจำเพิ่มขยายจากแหล่งต่าง ๆ แล้วนำมาศึกษา ทดลองใช้แล้วสรุปเป็นวิธีการใช้งาน
- ใช้การติดต่อกับการ์ดแสดงผลโดยตรง และในการแสดงภาพกราฟิกส์จะใช้วิธีการย้ายข้อมูลระหว่างโปรแกรมกับการ์ดแสดงผลครั้งละมาก ๆ ซึ่งจะช่วยให้สามารถแสดงผลได้รวดเร็วขึ้น และใช้ Extend Memory มาช่วยในการเก็บภาพเพื่อลดเวลาในการเข้าถึงข้อมูลจากฮาร์ดดิสก์
- ใช้ Driver Mouse ควบคู่กับการเขียนโปรแกรมจัดการในส่วนที่ Driver Mouse ไม่สามารถทำงานได้ คือ ส่วนแสดงเคอร์เซอร์เมาส์ โดยเขียนโปรแกรมอินเตอร์พท์ฐานเวลาทำให้สามารถใช้งานเมาส์ได้อย่างสมบูรณ์

### 5.2.2 ด้านการทำเนื้อหา

- ลดเวลาของการทำเทคนิคการแสดงผลต่าง ๆ ให้น้อยลงเพื่อเพิ่มเวลาให้กับการทำเนื้อหา
- เลือกเนื้อหาเฉพาะส่วนที่สำคัญ และจำเป็นสำหรับการเรียนรู้
- พยายามให้เวลากับการศึกษาเนื้อหาให้มากขึ้น โดยใช้เวลาว่างในการศึกษา

## 5.3 แนวทางในการพัฒนา

1. พัฒนาโปรแกรมในส่วนเนื้อหาของบทเรียนให้มีมากขึ้น หรือให้บทเรียนมีความเหมาะสมมากยิ่งขึ้น
2. เพิ่มในส่วนของเสียงในการประกอบกับบทเรียนเพื่อให้บทเรียนมีความน่าสนใจ
3. พัฒนาในส่วนของภาพเคลื่อนไหวให้มีมากขึ้นและน่าชมมากยิ่งขึ้น
4. เพิ่มแบบทดสอบของเนื้อหาแต่ละบท
5. ทำให้โปรแกรมสามารถเพิ่มเนื้อหาได้จากภายนอก โดยไม่ต้องแก้ไขโปรแกรมทุกครั้งที่เพิ่มเนื้อหา

## 5.4 สรุปผลของโครงการ

โครงการโปรแกรมช่วยการคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์ที่ได้สร้างขึ้นนี้ ผลของ  
โครงการสามารถบรรลุวัตถุประสงค์ที่ได้ตั้งไว้กล่าวคือ

5.4.1 สามารถนำคอมพิวเตอร์มาใช้ในการสอนได้

5.4.2 สามารถออกแบบ โปรแกรมช่วยสอนในการคำนวณทรานซิสเตอร์ ที่มี  
คุณภาพได้

5.4.3 สามารถสร้างโปรแกรมช่วยสอนที่มีประสิทธิภาพได้

5.4.4 สามารถนำโปรแกรมช่วยสอนนี้ไปใช้ในงานสอนจริงได้



ภาคผนวก

## โปรแกรมช่วยสอนคำนวณวงจรถานซิสเตอร์



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

// ***** PIC.C *****

#include"stdhdr.h"
#include"thai.h"
#include"device.h"
#include"picture.h"
#include"fx.h"
#include"vesa.h"
#include"vesamous.h"
#include"system.h"
#include"mouse.h"
#include"memscr.h"
#include"xms.h"
#include"base.h"
#include"Emit.h"
#include"Clasa.h"
#include"coll.h"

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

#define PCX_SCR 1
#define PCX_NORM 0
#define BK_COL 237
#define CTN_COL 252

int FLOWCOUNT=0,FLOWFLAG=0,CTNCOUNT=0,ENDCTN=0;
int SceneMax=5,MoveFast =0,Click_Num=0,CPU_Speed=0,StartY=0,ArrowFlag=0;
int Screen2,Ctnscr,Screen3;
unsigned char CTRL_FLAG=0xff;

struct {

```

```

unsigned char G[255];
unsigned char B[255];
} RGBpal;

```

```
void interrupt (*old08)(...);
```

```
void CTRL_L(int on)
```

```

{
    if(on && !(CTRL_FLAG & 0x01))
    {
        Setdac(253,184,96,32);
        CTRL_FLAG = CTRL_FLAG | 0x01;
    }
    else
    if(!on && (CTRL_FLAG & 0x01))
    {
        Setdac(253,150,70,20);
        CTRL_FLAG = CTRL_FLAG & 0xFE;
    }
}

```

```
void CTRL_R(int on)
```

```

{
    if(on && !(CTRL_FLAG & 0x02))
    {
        Setdac(254,184,96,32);
        CTRL_FLAG = CTRL_FLAG | 0x02;
    }

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(!on && (CTRL_FLAG & 0x02))
{
    Setdac(254,150,70,20);
    CTRL_FLAG = CTRL_FLAG & 0xFD;
}
}

```

```

void CTRL_REW(int on)
{
    if(on && !(CTRL_FLAG & 0x04))
    {
        Setdac(255,184,96,32);
        CTRL_FLAG = CTRL_FLAG | 0x04;
    }
    else
    if(!on && (CTRL_FLAG & 0x04))
    {
        Setdac(255,150,70,20);
        CTRL_FLAG = CTRL_FLAG & 0xFB;
    }
}

```

```

void SaveRGB()
{
    int i;

    for(i=0;i<255;i++)
        Getdac(i,&RGBpal.R[i],&RGBpal.G[i],&RGBpal.B[i]);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์สงวนสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

{
int i;
for(i=0;i<255;i++)
    Setdac(i,RGBpal.R[i],RGBpal.G[i],RGBpal.B[i]);
}

```

```

void content2(char index)

```

```

{
int i,j,Break=0,COLOR=getcolor();
for(i=0;i<200 && !Break;i++)
    if(ContentData[i][0]==index)
    {
        Break=1;
        setcolor(COLOR);
        for(j=1;j<21 && !ENDCTN;j++)
            if(ContentData[i+j+CTNCOUNT][0] =='|' || ContentData[i+j+CTNCOUNT]
                [0] == '\n')
                outthaixy(102,10+j*20,ContentData[i+j+CTNCOUNT]);
            else ENDCTN=1;
    }
}
}

```

```

void content(char index)

```

```

{
int i,j,Break=0,COLOR=getcolor();
    ENDCTN=0;
    for(i=0;i<200 && !Break;i++)
        if(ContentData[i][0]==index)

```

```

        outint(400,0,index-'0');
        Break=1;
        setcolor(COLOR);
        for(j=1;j<6 && !ENDCTN;j++)
            if(ContentData[i+j+CTNCOUNT][0] == ' ' || ContentData[i+j+CTNCOUNT]
                [0] == '\n')
                outthaixy(12,330+j*20, ContentData[i+j+CTNCOUNT]);
            else ENDCTN=1;
        }
    }

void Clrfullctn()
{
    setfillstyle(1,60);
    bar(98,15,561,448);
}

void Fullcontent(int index)
{
    int i,oldctn=CTNCOUNT,num,oldend=ENDCTN,count=1;
    int flag=GetFlowflag(),Handle;
    Flowoff();
    mc_off();
    MoveFast =0;
    MoveScrToExt(0,0,639,479,&Handle);
    SaveRGB();
    Setdac(0,0,0,0);
    setfillstyle(1,0);
    mc_off();

```

```

bar(0,0,639,480);
PCX_STATUS=0;
crtoff();
RePcxFromExt(85,0,&Ctnscr);
crton();
mc_on();
ENDCTN=0;
CTNCOUNT=0;
setcolor(15);
do
{
if(count!=CTNCOUNT)
{
Clrfullctn();
content2(index);
count=CTNCOUNT;
}
num=getmouse2();
if(num==1 && CTNCOUNT) {CTNCOUNT-=20;ENDCTN=0;}
else
if(num==3 && !ENDCTN) CTNCOUNT+=20;
}while(num!=2 && !kbhit());
if(kbhit()) getch();
mc_off();
crtoff();
ReScrFromExt(0,0,639,479,Handle);
ReRGB();
crton();
xmsfree(Handle);

```

```

mc_on();
CTNCOUNT=oldctn;
ENDCTN=oldend;
SetFlowflag(flag);
}

```

```
void interrupt Flowint(...)
```

```

{
    if(FLOWFLAG)
    {
        SubFlow(FLOWCOUNT);
        if(FLOWFLAG==1)
            {if(FLOWCOUNT<9) FLOWCOUNT++;else FLOWCOUNT=0;}
        else
            if(FLOWCOUNT>0) FLOWCOUNT--;else FLOWCOUNT=9;
    }
    (*old08)();
}

```

```
void Moveflow()
```

```

{
    setvect(0x08,old08);
}

```

```
void Signal(int x,int y)
```

```

{
    int i,j,Y;
    setfillstyle(9,BK_COL);

```

```
    E_bar(x-40,y-2,x+230,y+250);
```

```

setcolor(25);
line(x,y,x,y+100);
setcolor(9);
line(x,y+110,x,y+240);
setlinestyle(1,0,1);
setcolor(25);
line(x,y+50,x+220,y+50);
setcolor(9);
line(x,y+120,x+220,y+120);
line(x,y+235,x+220,y+235);
setcolor(3);
line(x+15,y,x+15,y+220);
line(x+105,y,x+105,y+220);
line(x+195,y,x+195,y+220);
setcolor(13);
settextstyle(2,0,5);
Subscrib(x-35,y+40,"Vin");
setcolor(14);
Subscrib(x-35,y+160,"Vout");
setcolor(12);
Subscrib(x-35,y+110,"+VCC");
for(i=0;i<190 && !kbhit();i++,delay(28))
{
    putpixel(x+i+15,y+25+25*(1-sin(i*M_PI/90)),13);
    Y=120+100*sin(i*M_PI/90);
    if(Y<120) Y=120;
    putpixel(x+i+15,y+Y,14);
    if(Y!=120) putpixel(x+15+i,y+Y+1,14);
    if(j<9) j++;else j=0;

```

```

    }
}

int CheckArrow(int x,int y)
{
    if(ArrowFlag)
    {
        if(x>=Scr_R-28 && y>=Scr_D-61 && x<=Scr_R && y<=Scr_D)
        {
            if(y>=Scr_D-30) return 2;
            else return 1;
        }
    }
    return 0;
}

```

```

void Scoll(char txt[20])
{
    int i,left,right,row,col,num,EndY=-170,Oldsy;
    int Scene= 0;
    Setdac(BK_COL,0,90,60);
    PCX_STATUS = PCX_NORM;
    ArrowFlag = 1;
    showpcx(Scr_R-28,Scr_D-61,"arrowU.pcx");
    showpcx(Scr_R-28,Scr_D-31,"arrowD.pcx");
    m_info(&left,&right,&row,&col);
    if(!strcmp(txt,"Base_5")) Scene=4;
    do

```

```

if(StartY !=Oldsy)
{
setviewport(Scr_L,Scr_U,Scr_R,Scr_D,1);
if(col>=0 && col<=Scr_R-30 &&
row<=Scr_D && row>=0) mc_off();
setfillstyle(1,BK_COL);
bar(0,0,Scr_R-55,Scr_D);
mc_on();
if(!strcmp(txt,"Base_5")) Base_5(StartY);
else
if(!strcmp(txt,"Emit_Ex")) Emit_Exam(StartY);
setviewport(0,0,getmaxx(),getmaxy(),1);
Oldsy=StartY;
delay(60);
}
m_info(&left,&right,&row,&col);
if(left)
{
if(CheckArrow(col,row)==2 && StartY>EndY) StartY-=18;
else if(CheckArrow(col,row)==1 && StartY<0) StartY+=18;
}
do{
m_info(&left,&right,&row,&col);
if(left) {Click_Num = getmouse3(col,row);};
}while(left && Click_Num);
}while(!Click_Num);
setviewport(0,0,getmaxx(),getmaxy(),0);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void Control(char theory[20],int IsMenu)
{
    int i,col,row,left,righ,button,num;
    char ch;
    int oldctn=1,Scene=1,Oldscene=2;
    Showscreen();
    mc_on();
    CTNCOUNT=0;
    CTRL_FLAG= 0xff;
do
{
    if(CTNCOUNT!=oldctn)
    {
        chdelay(0);
        FClrctn(CTN_COL);
        setcolor(15);
        content('0'+(char)Scene+(char)IsMenu);
        oldctn=CTNCOUNT;
    }
    Click_Num =0;
    m_push(0,&left,&row,&col);
    if(Scene==SceneMax) CTRL_R(0);else CTRL_R(1);
    if(Scene==1) CTRL_L(0);else CTRL_L(1);
    if(Scene!=Oldscene || (left && ArrowFlag && CheckArrow(col,row)))
    {
        Flowoff();
        ClrCO();
        if(!strcmp(theory,"CommonBase")) BaseList(Scene+IsMenu);
        if(!strcmp(theory,"CommonEmit")) EmitList(Scene+IsMenu);

```

```

if(!strcmp(theory,"CommonColl")) CollecList(Scene+IsMenu);
if(!strcmp(theory,"Clasa")) ClasaList(Scene+IsMenu);
Oldscene=Scene;
}

if(!Click_Num) Click_Num=getmouse(left,row,col);
if(Click_Num==1 && CTNCOUNT) {CTNCOUNT-=5;ENDCTN=0;}
else
if(Click_Num==2) Fullcontent('0'+Scene+IsMenu);
else
if(Click_Num==3 && !ENDCTN) CTNCOUNT+=5;
else
if(Click_Num==5 && Scene<SceneMax)
    {Scene++;CTNCOUNT=0;oldctn=1;ENDCTN=0;}
else
if(Click_Num==4 && Scene>1) {Scene--;
    CTNCOUNT=0;oldctn=1;ENDCTN=0;}
else
if(Click_Num==7) {
    FClscreen(BK_COL);Oldscene++;
    CTNCOUNT=0;oldctn=1;ENDCTN=0;};
}while(Click_Num!=6);
Flowoff();
mc_off();
}

```

```
int Menu(char menuname[20])
```

```
{
```

```
int left,right,row,col,oldrow,oldcol,i,j,FindMenu=0,IsMenu=0,Handle;
```

```
int Realmenu[11]={0,8,2,4,10,3,6,7,5,1,9};
```

```

int oldfind=0,Find;
showpcx2(145,130,menuname,226,255);
do
{
m_info(&left,&right,&row,&col);
if(row!=oldrow || col!=oldcol || left)
{
Find=0;
for(i=0;i<11;i++)
{
FindMenu=0;
for(j=0;j<15 && !FindMenu;j++)
if(i+227==getpixel(col+j-8,row)) FindMenu =1;
if(FindMenu){Setdac(i+227,0,255,180);Find=1;}
else {
if(i==4) Setdac(i+227,195,180,0);
else Setdac(i+227,105,175,225);
}
if(left && FindMenu) {IsMenu=Realmenu[i];row++;break; }else IsMenu = 0;
}
if(oldfind!=Find)
{
if(Find) setcursor(2);
else setcursor(1);
}
oldfind = Find;
oldrow=row;oldcol=col;
}
if(kbhit()) if(getch()==0 && getch()==45) IsMenu=9;

```

```

    }while(!IsMenu);
    return IsMenu;
}

```

```
void IntroControl(int menu)
```

```

{
    int left,righ,row,col,dt,co;
    struct time tm;
    PCX_STATUS = PCX_NORM;
    if(menu==0 || menu==1)
    {
        showpcx(0,0,"intro1.pcx");
        co=47;
    }
    else
    if(menu==2)
    {
        showpcx(0,0,"intro2.pcx");
        co=28;
    }
    else
    if(menu==4)
    {
        PCX_STATUS=0;
        showpcx2(0,0,"progmer.pcx",16,255);
        PCX_STATUS=1;
        co=132;
    }

```

```

do{
m_info(&left,&right,&row,&col);
gettime(&tm);
dt=tm.ti_hund;
delay(10);
if((dt >= 0 && dt<=25) || (dt>=50 && dt<=75)) Setdac(co,255,255,0);
else Setdac(co,0,0,96);
}while(!left);
}

void MenuControl()
{
char Menuname[9][20]={"trchoice.pcx","intro.pcx","cbase.pcx","cemit.pcx",
"ccollec.pcx","clasa.pcx","clasc.pcx","cascad.pcx",
"hpara.pcx"};

int IsMenu,Exit=0,Index=0,Handle;
PCX_STATUS = 0;
showpcx(0,0,"trwall.pcx");
MoveFast=0;
MoveScrToExt(155,130,475,460,&Handle);
PCX_STATUS = 1;

do{
IsMenu=Menu(Menuname[Index]);
ReScrFromExt(155,130,475,460,Handle);
if(IsMenu==9) Exit=1;
if(!Index && IsMenu && !Exit) {Index=IsMenu;IsMenu=0;}
else
if(Index && IsMenu==10 ) Index=0;
if(Index && IsMenu)

```

```

{
    xmsfree(Handle);
    mc_off();
    clearviewport();
    mc_on();
    if(Index==1)
    {
        IntroControl(IsMenu-1);
    }
    if(Index==2)
    {
        BaseControl(IsMenu-1);
    }else
    if(Index==3)
    {
        EmitControl(IsMenu-1);
    }else
    if(Index==4)
    {
        CollecControl(IsMenu-1);
    }else
    if(Index==5)
    {
        ClasaControl(IsMenu-1);
    }
    clearviewport();
    PCX_STATUS=0;
    showpcx(0,0,"trwall.pcx");
    PCX_STATUS=1;
}

```

```

        MoveFast=0;
        MoveScrToExt(155,130,475,460,&Handle);
    }
}while(!Exit);
xmsfree(Handle);
}

void main()
{
    int i,j,k;
    struct time tm;
    if(!xmsinit()) {printf("\nCan not use XMS memory\n");exit(0);};
    initvesa();
    if(!MC_init()) {closevesa();printf("\n Mouse Not Present Please Type c:>
        mouse.com");exit(0);};
    old08=getvect(0x08);
    setvect(0x08,Flowint);
    m_limit(9,0,634,479);
    for(i=0;i<16;i++) setpalette(i,i);
    mc_on();
    setcursor(3);
    readfont("TR.fon");
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    setcursor(1);
    setcolor(LIGHTRED);
    PCX_STATUS = 1;
    MovePcxToExt("screen2.pcx",&Screen2);
    MovePcxToExt("screen3.pcx",&Screen3);
    PCX_STATUS = 0;

```

```
MovePcxToExt("ctnsr.pcx",&Ctnscr);  
MenuControl();  
Moveflow();  
xmsfree(Screen2);  
xmsfree(Ctnscr);  
xmsfree(Screen3);  
closevesa();  
}
```



```
// ***** XMS.C *****
```

```
#include<stdio.h>
```

```
#include<dos.h>
```

```
void far ((*xms))(void);
```

```
int xmsalloc(int Kbyte);
```

```
int xmsmem(void);
```

```
unsigned long xmslock(int handle);
```

```
void xmsfree(int handle);
```

```
void xmsunlock(int handle);
```

```
int xmsver(void);
```

```
int xmsread(void far *str,int handle,long n);
```

```
int xmswrite(void far *str,int handle,long n);
```

```
int Error=0;
```

```
struct XMSblock
```

```
{
```

```
    long nbytes;
```

```
    int shandle;
```

```
    long soffset;
```

```
    int dhandle;
```

```
    long doffset;
```

```
}XMS_dat;
```

```
int xmsmem(void)
```

```
{
```

```
    _AH = 0x08;
```

```
    ((*xms)());
```

```
    return _AX;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
int xmsalloc(int Kbyte)
```

```
{
    _DX = Kbyte;
    _AH = 0x09;
    (*xms)();
    if(_AX==0) {
        Error = 1;
        printf("\n Extened Memory Not Available For Allocate\n");
        return 0;
    }
    Error = 0;
    return _DX;
}
```

```
unsigned long xmslock(int handle)
```

```
{
    _DX = handle;
    _AH = 0x0c;
    (*xms)();
    if(!_AH) Error = 1;
    return(unsigned long)MK_FP(_DX,_BX);
}
```

```
void xmsunlock(int handle)
```

```
{
    _DX = handle;
    _AH = 0x0d;
    (*xms)();
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void xmsfree(int handle)
```

```
{
    _DX = handle;
    _AH = 0x0a;
    (*xms)();
    Error = _BL;
}
```

```
int xmstransfer(struct XMSblock *XM)
```

```
{
    _DS = FP_SEG(XM);
    _SI = FP_OFF(XM);
    _AH = 0x0b;
    (*xms)();
    return _AX;
}
```

```
int xmsread(void far *str,int handle,long n)
```

```
{
    XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1);
    XMS_dat.shandle = handle;
    XMS_dat.soffset = (unsigned long)0;
    XMS_dat.dhandle = 0;
    XMS_dat.doffset = (unsigned long)str;
    return xmstransfer(&XMS_dat);
}
```

```

int xmswrite(void far *str,int handle,long n)
{
    XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1);
    XMS_dat.shandle = 0;
    XMS_dat.soffset = (unsigned long)str;
    XMS_dat.dhandle = handle;
    XMS_dat.doffset = (unsigned long)0;
    return xmstransfer(&XMS_dat);
}

```

```

int xmsreadoff(void far *str,int handle,long n,long offset)
{
    XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1);
    XMS_dat.shandle = handle;
    XMS_dat.soffset = (unsigned long)offset;
    XMS_dat.dhandle = 0;
    XMS_dat.doffset = (unsigned long)str;
    return xmstransfer(&XMS_dat);
}

```

```

int xmswriteoff(void far *str,int handle,long n,long offset)
{
    XMS_dat.nbytes = (unsigned long)((n>>1)<<1);
    XMS_dat.shandle = 0;
    XMS_dat.soffset = (unsigned long)str;
    XMS_dat.dhandle = handle;
    XMS_dat.doffset = (unsigned long)offset;
    return xmstransfer(&XMS_dat);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

int xmsinit()
{
    void *gvect;

    gvect = (void *)getvect(0x2f);

    if(((unsigned long)gvect) == 0x00000000UL
        || (*(char far *)gvect) == '\xcf')
    {
        printf("Interrupt 2Fh dose not exit");
        return 0;
    }
    _AX = 0x4300;
    geninterrupt(0x2f);
    if(_AL != 0x80)
    {
        printf("XMS Service does not exit");
        return 0;
    }
    else
    {
        _AX = 0x4310;
        geninterrupt(0x2f);
        xms = (void far (*)())MK_FP(_ES,_BX);
        printf(" OK \n");
    }
    return 1;
}

```

```
// ***** VESA.C *****
```

```
#include "Svga256.h"
```

```
#include <dos.h>
```

```
#include <stdio.h>
```

```
#include <stdlib.h>
```

```
#include <conio.h>
```

```
#include <mem.h>
```

```
#include "xms.h"
```

```
int VESA_frameread;
```

```
int VESA_bank;
```

```
int VESA_xline;
```

```
int VESA_size;
```

```
long LinearVideoRAM;
```

```
int OLD_bank=0;
```

```
void far (*setbank)(void);
```

```
struct VGAINFO{
```

```
    char VESASignature[4];
```

```
    char MajorVersion;
```

```
    char MinorVersion;
```

```
    void far *OEMstr;
```

```
    long reserved;
```

```
    unsigned far *VideoModeList;
```

```
    unsigned Banktotal;
```

```
    char reserved2[242];
```

```
}VESA;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

struct MODEinfo{
    unsigned ModeFlag;
    char WinAflag;
    char WinBflag;
    unsigned WinGranularity;
    unsigned Winsize;
    unsigned WinASegment;
    unsigned WinBSegment;
    void far (*WinFuncPtr)();
    unsigned BPL;
    unsigned xres;
    unsigned yres;
    char Xcharsize;
    char Ycharsize;
    char Bitplane;
    char Bitperpixel;
    char Memblock;
    char Memmodel;
    char Blocksize;
}VESA_info;

```

```
char vesacheck()
```

```

{
    _ES=FP_SEG((void far *)&VESA);
    _DI=FP_OFF((void far *)&VESA);
    _AX=0x4f00;
    geninterrupt(0x10);
    if(_AX !=0x4f) return 0;
    _ES=FP_SEG((void far *)&VESA_info);

```

```

_DI=FP_OFF((void far *)&VESA_info);
_CX=0x101;
_AX=0x4f01;
geninterrupt(0x10);
VESA_xline = VESA_info.BPL;
switch(VESA_info.WinGranularity)
{
case 1:VESA_bank = 10;
        VESA_size=0x03ff;break;
case 2:VESA_bank = 11;
        VESA_size=0x07ff;break;
case 4:VESA_bank = 12;
        VESA_size=0x0fff;break;
case 8:VESA_bank = 13;
        VESA_size=0x1fff;break;
case 16:VESA_bank = 14;
        VESA_size=0x3fff;break;
case 32:VESA_bank = 15;
        VESA_size=0x7fff;break;
case 64:VESA_bank = 16;
        VESA_size=0xffff;break;
}
setbank=VESA_info.WinFuncPtr;
if(VESA_info.WinAflag&2)
    VESA_frameread=0;
else
    VESA_frameread=1;
return 1;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void setbankwrite(unsigned bank)
```

```
{
    _BX=0000;
    _DX=bank;
    (*setbank)();
}
```

```
void setbankread(unsigned bank)
```

```
{
    _BH=00;
    _BL=VESA_frameread;
    _DX=bank;
    (*setbank)();
}
```

```
int getbank()
```

```
{
    _BH=01;
    _BL=VESA_frameread;
    (*setbank)();
    return _DX;
}
```

```
void setoldbank()
```

```
{
    setbankwrite(0);
    OLD_bank=0;
}
```

```

void Putpixel(int x,int y,int color)
{
    int newbank;
    LinearVideoRAM=(long)y*(long)640+(long)x;
    newbank = LinearVideoRAM >> VESA_bank;
    if(OLD_bank!=newbank) setbankwrite(OLD_bank=newbank);
    pokeb(VESA_info.WinASegment,LinearVideoRAM&VESA_size,(char)color);
}

char Getpixel(int x,int y)
{
    if(OLD_bank!=(LinearVideoRAM=(long)y*(long)640+(long)x)>>VESA_bank))
        setbankread(OLD_bank=LinearVideoRAM>>VESA_bank);
    return peekb(VESA_info.WinASegment,LinearVideoRAM&VESA_size);
}

void hline(int x,int y,int *Handle,int width,long ofs)
{
    void far *startpic;
    int i;

    if(OLD_bank!=(LinearVideoRAM=(long)y*640+(long)x)>>VESA_bank))
        setbankwrite(OLD_bank = LinearVideoRAM>>VESA_bank);
    startpic = MK_FP(VESA_info.WinASegment,LinearVideoRAM&VESA_size);
    xmsreadoff(startpic,*Handle,width,ofs);
}

```

```

void hline2(int x,int y,char *picture,int width)
{
    int i;
    if(OLD_bank!==(LinearVideoRAM=(long)y*640+(long)x)>>VESA_bank))
        setbankwrite(OLD_bank = LinearVideoRAM>>VESA_bank);
    movedata(FP_SEG(picture),FP_OFF(picture),VESA_info.WinASegment,
            LinearVideoRAM&VESA_size,width);
}

int huge DetectVGA256()
{
    return 2;
}

void initvesa()
{
    int Gd=0,Gm=0;

    installuserdriver("Svga256",DetectVGA256);
    initgraph(&Gd,&Gm,"");
    vesacheck();
}

```

```
// ***** THAI.C *****
```

```
#include "stdhdr.h"
```

```
#include "mouse.h"
```

```
#include "vesamouse.h"
```

```
#define UN (unsigned char)
```

```
unsigned char font1[5119],ascii,funckey;
```

```
int COL1=LIGHTCYAN,CHDL=0;
```

```
void chdelay(int DL)
```

```
{
    CHDL=DL;
};
```

```
int swapbit(int data)
```

```
{
    return
    (
        (data & 0x01)<<7 | (data & 0x02)<<5 | (data & 0x04)<<3 |
        (data & 0x08)<<1 | (data & 0x10)>>1 | (data & 0x20)>>3 |
        (data & 0x40)>>5 | (data & 0x80)>>7
    );
}
```

```
int lo(int x)
```

```
{
    return (x & 0x0f);
}
```

```
unsigned int lowbittobyte(int b)
```

```
{
    return( ((lo(b) & 8) << 4) + ((lo(b) & 8) << 3) +
            ((lo(b) & 4) << 3) + ((lo(b) & 4) << 2) +
            ((lo(b) & 2) << 2) + ((lo(b) & 2) << 1) +
            ((lo(b) & 1) << 1) + (lo(b) & 1)
    );
}
```

```
unsigned int bytetoword(int b)
```

```
{
    return( (lowbittobyte(b >> 4)) * 256 + lowbittobyte(b));
}
```

```
void readfont(char *name)
```

```
{
    int file,j,k,i;
    if((file = open(name,1))!=NULL) {
        read(file,font1,5120);
        close(file);
    }
}
```

```
void showchar1(int x,int y,unsigned char ASCII)
```

```
{
    int k,FontShow,i,l,r,row,col,on=geton(),co=getcolor();
    m_info(&l,&r,&row,&col);
    if(on)
```

```

if(col>=x-20 && col<=x+20 && row>=y-20 && row<=y+20) mc_off();
else mc_on();
}
for (k=0;k<20;k++)
{
    if (font1[ASCII*20+k] !='0')
    {
        FontShow=font1[ASCII*20+k];
        for(i=0;i<8;i++) if((FontShow<<i) & 0x80) putpixel(x+i,y+k,co);
    };
};
if(CHDL) delay(CHDL);
if(on) mc_on();
};

void outthaixy(int column, int row,char *content)
{
    register int k;
    int ch,Down=0,oldch=0;
    unsigned char asc,ASCII;
    row-=4;
    for (k=0; k<strlen(content); k++)
    {
        ch=content[k];
        if(ch=='@')
        {
            Down=!Down;
            continue;
        }
    }
}

```

```

if(ch <= '๖' || (ch>='๗' && ch<='๙'))
|| (ch>='!' && ch<='๑') || (ch>='๑' && ch<=' ')
|| (ch>=' ' && ch<='z'))
if(k && oldch!='\') column+=8;
showchar1(column,row+Down*5,ch);
oldch=ch;
}
}

```

```

int thailen(char *content)
{
int len=0,k;
unsigned char ch;
for (k=0; k<strlen(content); k++)
{
ch=content[k];
if(ch=='@' || ch=='\') continue;
if(ch <= UN '๖' || (ch>= UN '๗' && ch<= UN '๙')
|| (ch>= UN '!' && ch<= UN '๑') || (ch>=UN '๑' && ch<= UN ' ')
|| (ch>= UN ' ' && ch<= UN 'z')) len+=9;
}
return len;
}

```

```

void Equation(int x,int y,char str1[10],char str2[20],char str3[20])

```

```

{
int linelen,len1=thailen(str1),len2=thailen(str2),len3=thailen(str3);

```

```

int color=getcolor();

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(len2 > len3) linelen=len2;
else linelen=len3;
outthaixy(x,y,str1);
outthaixy(x+len1+(linelen/2)-(len2/2),y-10,str2);
outthaixy(x+len1+(linelen/2)-(len3/2),y+10,str3);
if(color!=LIGHTCYAN) setcolor(LIGHTCYAN); else setcolor(WHITE);
line(x+len1,y+8,x+len1+linelen-8,y+8);
setcolor(color);
}

void outint(int x,int y,int data)
{
char str[40];
setfillstyle(1,WHITE);
bar(x,y,x+50,y+20);
setcolor(WHITE);
settextstyle(2,0,4);
itoa(data,str,10);
outtextxy(x,y,str);
}

```

```
// ***** MOUSE.C *****
```

```
#include<dos.h>
```

```
#include<stdio.h>
```

```
#include<stdlib.h>
```

```
union REGS inreg,outreg;
```

```
m_init()
```

```
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax=0;
    int86(0x33,&regs,&regs);
    return regs.x.ax;
}
```

```
void mouse_speed(int speed)
```

```
{
    inreg.x.ax = 19;
    inreg.x.dx = speed;
    int86(0x33,&inreg,&outreg);
}
```

```
void mickey(int k)
```

```
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 15;
    regs.x.cx=k;
    regs.x.dx=k;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void m_on()
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 1;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

```

```

void m_off()
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 2;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

```

```

void m_info(int *left,int *right,int *row,int *col)
{
    union REGS regs;
    regs.x.ax = 3;
    int86(0x33,&regs,&regs);
    *right=0;
    *left=0;

    switch(regs.x.bx)
    {
        case 1 : *left = 1; break;
        case 2 : *right = 2;break;
        case 3 : *right= 1;
                *left = 1;
    }
}

```

\*row = regs.x.dx ;

```

        *col = regs.x.cx ;
    }

void m_move(int row,int col)
{
    union REGS regs;
    regs.x.dx = row;
    regs.x.cx = col;
    regs.x.ax = 4;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

void m_limit(int left,int top,int right,int bottom)
{
    union REGS regs;
    regs.x.dx = left;
    regs.x.cx = right-10;
    regs.x.ax = 7;
    int86(0x33,&regs,&regs);
    regs.x.dx = bottom-10;
    regs.x.cx = top;
    regs.x.ax = 8;
    int86(0x33,&regs,&regs);
}

void m_push(int button,int *num, int *row,int *col)
{
    union REGS regs;
    regs.x.bx = button;

```

```
regs.x.ax = 5;
int86(0x33,&regs,&regs);
*num = regs.x.bx;
*row = regs.x.dx;
*col = regs.x.cx;
}

void m_repush(int button,int *num, int *row,int *col)
{
union REGS regs;
regs.x.bx = button;
regs.x.ax = 6;
int86(0x33,&regs,&regs);
*num = regs.x.bx;
*row = regs.x.dx;
*col = regs.x.cx;
}
```

```

// ***** VESAMOUS.C *****
#include<dos.h>
#include<graphics.h>
#include"vesacir.h";
#include"mouse.h";

int MY=240,MX=320,OdY=240,OdX=320,ON=1,M_flag=0,Cursor=1;
unsigned char Back[16][16];
void interrupt(*old0x1c)(...);

unsigned char cursor[16][16]=
    {{15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,1,1,11,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,1,1,1,1,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,1,15,0,1,1,1,15,0,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,15,0,15,15,1,1,1,15,0,0,0,0,0},
     {15,1,1,15,0,0,0,15,15,0,1,15,0,0,0,0},
     {15,1,15,0,0,0,0,0,15,15,1,15,0,0,0,0},
     {15,1,15,0,0,0,0,0,0,15,15,15,0,0,0},
     {15,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,15,15,0},
     {15,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,15},
};

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
unsigned char cursor2[16][16]=
```

```
{ {0,0,0,0,15,15,0,0,0,0,0,0,0,0,0},
  {0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
  {0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
  {0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
  {0,0,0,15,12,12,15,0,0,0,0,0,0,0,0},
  {0,0,0,15,12,12,15,15,15,0,15,15,0,15,15,0},
  {0,0,0,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15},
  {12,15,15,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15},
  {15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15,12,12,15},
  {15,12,12,15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
  {15,12,12,15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
  {15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
  {15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
  {15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
  {15,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,12,15},
  {0,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,15,0},
```

```
};
```

```
void m_save(int x,int y)
```

```
{
  int i,j;
  for(i=0;i<16;i++)
    for(j=0;j<16;j++) Back[i][j]=Getpixel(x+j,y+i);
}
```

```
void m_put(int x,int y)
```

```
{
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

    for(i=0;i<16;i++)
        for(j=0;j<16;j++) Putpixel(x+j,y+i,Back[i][j]);
}

void drawm()
{
    register int x,y;
    if(Cursor==1 || Cursor==3)
    {
        for(y=0;y<16;y++)
            for(x=0;x<16;x++)
                if(cursor[y][x]) Putpixel(MX+x,MY+y,cursor[y][x]);
    }else
    if(Cursor==2)
    {
        for(y=0;y<16;y++)
            for(x=0;x<16;x++)
                if(cursor2[y][x]) Putpixel(MX+x,MY+y,cursor2[y][x]);
    }
}

void interrupt showmouse(...)
{
    int bank;
    disable();
    if(ON)
    {
        _AX=0x03;
        geninterrupt(0x33);

```

```

    MX=_CX;
    MY=_DX;
    if(OdY!=MY || OdX!=MX) {
        bank=getbank();
        setoldbank();
        m_put(OdX,OdY);
        m_save(MX,MY);
        OdY=MY;OdX=MX;
        drawm();
        setbankwrite(bank);
    }
}
enable();
old0x1c();
}

void mc_off()
{
    int O=ON,bank;
    disable();
    ON=0;
    if(O) {
        bank=getbank();
        setoldbank();
        m_put(OdX,OdY);
        setbankwrite(bank);
    }
    enable();
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void mc_on()
{
    int O=ON,bank;
    char str1[10],str2[10];

    ON=1;
    disable();
    if(!O)
    {
        _AX=0x03;
        geninterrupt(0x33);
        MX=OdX=_CX;
        MY=OdY=_DX;
        bank=getbank();
        setoldbank();
        m_save(MX,MY);
        drawm();
        setbankwrite(bank);
    }
    enable();
}

int geton()
{
    return ON;
}

```

```

int MC_init()
{
    ON=0;
    SetVDOmode(0X12);
    if(m_init()) {
        disable();
        old0x1c=getvect(0x1C);
        setvect(0x1C,showmouse);
        M_flag=1;
        mc_off();
        m_move(320,240);
        enable();
        return 1;
    }
    return 0;
}

void closevesa()
{
    if(M_flag) setvect(0x1C,old0x1c);
    closegraph();
}

void setcursor(int cur)
{
    mc_off();
    Cursor=cur;
    mc_on();
}

```

```
// ***** SYSTEM.C *****
```

```
#include "stdhdr.h"
```

```
#include "mouse.h"
```

```
#include "thai.h"
```

```
union REGS r;
```

```
struct SREGS sr;
```

```
void Delete(char filename[40])
```

```
{
```

```
    r.h.ah=0x41;
```

```
    r.x.dx= FP_OFF(filename);
```

```
    sr.ds = FP_SEG(filename);
```

```
    int86x(0x21,&r,&r,&sr);
```

```
}
```

```
char readkey()
```

```
{
```

```
    r.h.ah=00;
```

```
    int86(0x16,&r,&r);
```

```
    if(r.h.al==0) return r.h.ah;
```

```
    return r.h.al;
```

```
}
```

```
int kbstatus()
```

```
{
```

```
    r.h.ah=2;
```

```
    int86(0x16,&r,&r);
```

```
    return r.h.al;
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
int isshift()
{
    return (kbstatus() & 0x03);
}
```

```
int iscaplock()
{
    return (kbstatus() & 0x40);
}
```

```
void crtoff()
{
    outportb(0x3c4,1);
    outportb(0x3c5,0x21);
}
```

```
void crton()
{
    outportb(0x3c4,1);
    outportb(0x3c5,0x01);
}
```

```
void addr(unsigned i)
{
    outportb(0x3d4,0xd);
    outportb(0x3d5,i & 0xff);
    outportb(0x3d4,0xc);
    outportb(0x3d5,i>>8);
}
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
int checknum(int row,int col)
```

```
{
  if(row>451 && col<457)
  {
    if(col>13 && col<166 ) return 1;else
    if(col>167 && col<315) return 2;else
    if(col>316 && col<457 ) return 3;
  }else
  if(row>341 && row<400 && col>482 ) {
    if(col>558) return 5;
    else if(col<549) return 4;
  }else
  if(row>407 && row<466 && col>482 ) {
    if(col>558) return 7;
    else if(col<549) return 6;
  }
  return 0;
}
```

```
int checknum2(int row,int col)
```

```
{
  if(row>456) {
    if(col>98 && col<254 ) return 1;else
    if(col>255 && col<414) return 2;else
    if(col>415 && col<560) return 3;
  }
  return 0;
}
```

```

int getmouse(int left,int row,int col)
{
    int righ,num=0;
    if(left) num=checknum(row,col);
    do{
        m_info(&left,&righ,&row,&col);
    }while(left);
    if(num!=checknum(row,col)) num=0;
    return num;
}

int getmouse2()
{
    int left,righ,row,col,num=0;

    m_push(0,&left,&row,&col);
    if(left) num=checknum2(row,col);
    do{
        m_info(&left,&righ,&row,&col);
    }while(left);
    if(num!=checknum2(row,col)) num=0;
    return num;
}

int getmouse3(int col,int row)
{
    return checknum(row,col);
}

```

```
// ***** PICTURE.C *****

#include <dir.h>

#include "stdhdr.h"

#include "thai.h"

#include "vesa.h"

#include "device.h"

#include "picture.h"

#include "fx.h"

#include "mouse.h"

#include "vesamouse.h"

#include "xms.h"

#include "system.h"

#define word unsigned int
#define dword unsigned long
#define byte unsigned char
#define BK_COL 237
#define CTN_COL 252
#define PCX_SCR 1
#define PCX_NORM 0

int COLrow,COLcol,COLnow=0,Exit=0 , PCX_STATUS=PCX_SCR;
int DVcol=5,DVrow=34,DVnum=12,LnScol=423,LnSrow=395,LnSnow=0;
int DVCOUNT=0,OLDTASK=0,OLDCOUNT=1,DrawDely=0;

char ContentData[200][80];
```

```

struct {
    char DvName;
    int DvX;
    int DvY;
    char Etc[10];
} Circuit[100];

```

```

typedef struct
{
    byte code[2];
    dword size;
    byte offset2[4];
    dword headsize;
    byte offset3[4];
    dword xsize;
    dword ysize;
    word bitplan;
    word bitcount;
    word ofset4[12];
}HEAD;

```

HEAD head;

```

typedef struct {
    char manufacturer;
    char version;
    char encoding;
    char bits_per_pixel;

```

```

    int xmin,ymin;

```

```

int xmax,ymax;

int hres;

int vres;

char __palette[48];

char reserved;

char color_planes;

int bytes_per_line;

int palette_type;

char filler[58];
} PCXHEAD;

```

PCXHEAD header;

```

void Setdac(int index,unsigned char R,unsigned char G,unsigned char B)
{
    outportb(0x03c8,(unsigned char)index); /* set index for write*/
    outportb(0x03c9,(unsigned char)(R)>>2);
    outportb(0x03c9,(unsigned char)(G)>>2);
    outportb(0x03c9,(unsigned char)(B)>>2);
}

```

```

void Getdac(int index,unsigned char *R,unsigned char *G,unsigned char *B)
{
    outportb(0x03c7,(unsigned char)index); /* set index for read*/
    *R = (unsigned char )inportb(0x03c9)<<2;
    *G = (unsigned char )inportb(0x03c9)<<2;
    *B = (unsigned char )inportb(0x03c9)<<2;
}

```

```

void showpcx(int xpoint,int ypoint,char picturename[])
{
    FILE      *imagefile;
    unsigned int  width,depth;
    unsigned int  bytes,i,j;
    int    n,c,x,picx,l,row,bank=getbank(),y;
    char picture[700];
    unsigned char _palette[768];
    ClrCO();
    setcursor(3);
    chdir("bitmap");
    if((imagefile = fopen(picturename,"rb"))!=NULL)
    {
        if(fread((char *)&header,1,sizeof(PCXHEAD),imagefile)
            == sizeof(PCXHEAD))
        {
            if(!fseek(imagefile,-769L,SEEK_END))
            {
                if(fgetc(imagefile) == 0x0c &&
                    fread(_palette,1,768,imagefile) == 768)
                {
                    for(i= 0;(!PCX_STATUS && (i/3)<188) || (PCX_STATUS && (i/3)<35);
                        i+=3)
                        Setdac((int)(i/3+16+205*PCX_STATUS),0,0,0);
                    fseek(imagefile,128L,SEEK_SET);
                }
            }
        }
        bytes = header.bytes_per_line;
        width = header.xmax-header.xmin+1;

```

```

depth = header.ymax-header.ymin+1;
picx = width;
if(picx%2) picx++;
for (i=0 ;i<depth;i++)
{
n = 0;
do{
c = fgetc(imagefile) &0xff;
if((c & 0xc0) == 0xc0)
{
j = c & 0x3f;
c = fgetc(imagefile);
while(j-->0)
{
picture[n] = (unsigned char)c+16+205*PCX_STATUS;
n++;
}
}
else
{
picture[n] = (unsigned char)c+16+205*PCX_STATUS;
n++;
}
} while(n<bytes);
m_info(&l,&l,&row,&l);
if(row>=i+ypoint-20 && row<=i+ypoint+20) mc_off();
else mc_on();
y=ypoint+i;
if((y+i)==102 || (y+i)==204 || (y+i)==307 || (y+i)==409)

```

```

    {
        for(x = 0;x<(picx-1);x++)
            Putpixel(x+xpoint,i+ypoint,(unsigned int)picture[x]);
    }else
        hline2(xpoint,y,picture,picx-1);
}

    setcursor(1);
    mc_on();
}else printf("Error reading PCX file\n");
fclose(imagefile);
for(i= 0;(!PCX_STATUS && (i/3)<188) || (PCX_STATUS && (i/3)<35);i+=3)
    Setdac((int)(i/3+16+205*PCX_STATUS),_palette[i],
           _palette[i+1],
           _palette[i+2]);
}else printf("Error opening PCX file\n");
setbankread(bank);
ClrCO();
chdir("..");
}

```

```
void showpcx3(int xpoint,int ypoint,char picturename[])
```

```

{
    FILE      *imagefile;
    unsigned int  width,depth;
    unsigned int  bytes,i,j,y;
    int      n,c,x,picx,l,row,bank;
    char picture[700];
    ClrCO();

```

```
    chdir("bitmap");
```

```

bank=getbank();

if((imagefile = fopen(picturename,"rb"))!=NULL)
{
    if(fread((char *)&header,1,sizeof(PCXHEAD),imagefile)
        == sizeof(PCXHEAD))
    {
        fseek(imagefile,128L,SEEK_SET);
        bytes = header.bytes_per_line;
        width = header.xmax-header.xmin+1;
        depth = header.ymax-header.ymin+1;
        picx = width;
        if(picx%2) picx++;
        for (i=0 ;i<depth;i++)
        {
            n = 0;
            do{
                c = fgetc(imagefile) &0xff;
                if((c & 0xc0) == 0xc0)
                {
                    j = c & 0x3f;
                    c = fgetc(imagefile);
                    while(j--)
                    {
                        picture[n] = (unsigned char)c+16+205*PCX_STATUS;
                        n++;
                    }
                }
            }
            else

```

```

        picture[n] = (unsigned char)c+16+205*PCX_STATUS;
        n++;
    }
}while(n<bytes);
m_info(&l,&l,&row,&l);
if(row>=i+ypoint-20 && row<=i+ypoint+20) mc_off();
else mc_on();
y=ypoint+i;
if((y+i)==102 || (y+i)==204 || (y+i)==307 || (y+i)==409)
{
    for(x = 0;x<(picx-1);x++)
        Putpixel(x+xpoint,i+ypoint,(unsigned int)picture[x]);
}else
hline2(xpoint,y,picture,picx-1);
}
}else printf("Error reading PCX file\n");
fclose(imagefile);
}else printf("Error opening PCX file\n");
setbankread(bank);
mc_on();
chdir("../");
}

```

```

void showpcx2(int xpoint,int ypoint,char picturename[],int add,int end)

```

```

{
    FILE    *imagefile;
    unsigned int width,depth;
    unsigned int bytes,i,j;

```

```

    int    n,c,x,picx,l,row;

```

```

unsigned char _palette[768];
char picture[700];
setcursor(3);
chdir("bitmap");
if((imagefile = fopen(picturename,"rb"))!=NULL)
{
if(fread((char *)&header,1,sizeof(PCXHEAD),imagefile)
== sizeof(PCXHEAD))
{
if(!fseek(imagefile,-769L,SEEK_END))
{
if(fgetc(imagefile) == 0x0c &&
fread(_palette,1,768,imagefile) == 768)
{
for(i= add*3;i< end*3;i+=3) Setdac((int)(i/3),0,0,0);
fseek(imagefile,128L,SEEK_SET);
}
}
}
bytes = header.bytes_per_line;
width = header.xmax-header.xmin+1;
depth = header.ymax-header.ymin+1;
picx = width;
if(picx%2) picx++;
for (i=0 ;i<depth;i++)
{
n = 0;
do{
c = fgetc(imagefile) &0xff;
if((c & 0xc0) == 0xc0)

```

```

{
    j = c & 0x3f;
    c = fgetc(imagefile);
    while(j--)
    {
        picture[n] = (unsigned char)c;
        n++;
    }
}
else
{
    picture[n] = (unsigned char)c;
    n++;
}
}while(n<bytes);
m_info(&l,&l,&row,&l);
if(row>=i+ypoint-20 && row<=i+ypoint+20) mc_off();
else mc_on();
for(x = 0;x<(picx-1);x++)
{
    if(picture[x]>1)
        putpixel(x+xpoint,i+ypoint,(unsigned int)picture[x]+add);
}
}
setcursor(1);
mc_on();
}
else printf("Error reading PCX file\n");
fclose(imagefile);
for(i= add*3;i<end*3;i+=3)

```

```

        Setdac((int)(i/3),_palette[i-add*3],
                __palette[i+1-add*3],
                __palette[i+2-add*3]);
    }else printf("Error opening PCX file\n");
    chdir("../");
}

```

```

void MovePcxToExt(char picturename[],int *Handle)
{
    FILE    *imagefile;
    unsigned int width,depth;
    unsigned int bytes,i,j;
    int     n,c,x,picx,l,row,ofs=0;
    char picture[700];
    unsigned char _palette[768];
    ClrCO();
    chdir("bitmap");
    if((imagefile = fopen(picturename,"rb"))!=NULL)
    {
        if(fread((char *)&header,1,sizeof(PCXHEAD),imagefile)
            == sizeof(PCXHEAD))
        {
            bytes = header.bytes_per_line;
            width = header.xmax-header.xmin+1;
            depth = header.ymax-header.ymin+1;
            picture[4] = width%2;
            if(width%2) width++;
            picx = width;
            picture[0]=(width & 0xff00)>>8;

```

```

picture[1]=width & 0x00ff;
picture[2]=(depth & 0xff00)>>8;
picture[3]=(depth & 0x00ff);
*Handle=xmsalloc((((long)width*(long)depth+200L)>>10)+1L);
xmswriteoff(picture,*Handle,(long)20,0);
    if(!fseek(imagefile,-769L,SEEK_END))
    {
        if(fgetc(imagefile) == 0x0c &&
            fread(_palette,1,768,imagefile) == 768)
        {
            fseek(imagefile,128L,SEEK_SET);
        }
    }
xmswriteoff(_palette,*Handle,(long)768,21);
for (i=0 ;i<depth;i++)
{
    n = 0;
    do{
        c = fgetc(imagefile) &0xff;
        if((c & 0xc0) == 0xc0)
        {
            j = c & 0x3f;
            c = fgetc(imagefile);
            while(j--)
            {
                picture[n] = (unsigned char)c+16+205*PCX_STATUS;
                n++;
            }
        }
    }
}

```

```

else
{
    picture[n] = (unsigned char)c+16+205*PCX_STATUS;
    n++;
}
}while(n<bytes);
xmswriteoff(picture,*Handle,(long)width,(long)ofs*(long)width+800);
ofs++;
}
}else printf("Error reading PCX file\n");
fclose(imagefile);
}else printf("Error opening PCX file\n");
chdir("..");
}

```

```

void RePcxFromExt(int x,int y,int *Handle)

```

```

{
    unsigned int depth,on;
    int ofs=0,i,j,picx,width,bank;
    char picture[700];
    unsigned char _palette[768];
    on=geton();
    mc_off();
    ClrCO();
    xmsreadoff(picture,*Handle,(long)20,0);
    xmsreadoff(_palette,*Handle,(long)768,21);
    for(i= 0;(!PCX_STATUS && (i/3)<188) || (PCX_STATUS && (i/3)<35);i+=3)
        Setdac((int)(i/3+16+205*PCX_STATUS),_palette[i],

```

```

        _palette[i+2]);

picx=picture[0];
picx=(picx<<8) | (picture[1] & 0x00ff);
depth=picture[2];
depth=(depth<<8) | (picture[3] & 0x00ff);
if(picture[4]) width=picx-1;
else width=picx;
ofs=1;
bank=getbank();
for(i=0;i<depth;i++)
{
if((y+i)==102 || (y+i)==204 || (y+i)==307 || (y+i)==409)
{
xmsreadoff(picture,*Handle,(long)picx,(long)ofs*(long)picx+800);
for(j=0;j<width;j++)
    Putpixel(x+j,y+i,picture[j]);
}else
hline(x,y+i,Handle,width,long((long)ofs*(long)picx+800L));
ofs++;
}
setbankread(bank);
if(on) mc_on();
}

void viewRGB(int x,int y)
{
int j,k;
for(j=0;j<64;j++)

```

```

    setfillstyle(1,j);
    bar(x+j*9,y,x+j*9+9,y+10);
    setfillstyle(1,j+64);
    bar(x+j*9,y+11,x+j*9+9,y+20);
    setfillstyle(1,j+128);
    bar(x+j*9,y+21,x+j*9+9,y+30);
    setfillstyle(1,j+192);
    bar(x+j*9,y+31,x+j*9+9,y+40);
}
rectangle(x,y,x+64*9,y+40);
}

void drawdevice(int x,int y,int dvnum)
{
    setcolor(COLnow);
    setlinestyle(LnSnow,0,0);
    switch(dvnum){
    case 0 : TR_N(x,y);break;
    case 1 : TR_P(x,y);break;
    case 2 : Diode(x,y+25);break;
    case 3 : Cell(x,y+25);break;
    case 4 : R(x+25,y);break;
    case 5 : C(x,y+25);break;
    case 6 : Ei_GEN(x+25,y);break;
    case 7 : arrow(x+25,y+25);break;
    case 8 : circle(x+25,y+25,2);break;
    case 9 : ground(x+25,y+8);break;
    case 10 : setORG(x+25,y+25);Line(x,y+25,x+50,y+25);break;
    case 11 : setORG(x+50,y+50);Line(x,y+50,x+100,y+50);break;

```

```

    case 12 : BAT(x+25,y);break;
    case 13 : Smallsig(x+25,y+25);break;
    case 14 : setORG(x+20,y+25);Line(x+10,y+25,x+35,y+25);break;
    case 15 : setORG(x+25,y+25);Line(x+25,y+25,x+38,y+25);break;
}
setcolor(COLnow);
}

void Subscrib(int x,int y,char str[15])
{
    int j;
    char num=1,len;
    char str2[15];
    strcpy(str2,str);
    if(str[0]<'A') num=2;
    for(j=0;j<16;j++) str2[j]=str2[j+num];
    str[num]=0;
    settextstyle(2,0,5);
    outtextxy(x,y,str);
    len=textwidth(str);
    settextstyle(2,0,4);
    outtextxy(x+len,y+5,str2);
}

```

```

void DrawCir(int x,int y)

```

```

{
    int i=0,X,Y,j;
    char name,str[15],str2[15];

```

```

    ANGLE(0);

```

```

FLIP(0);
setttextstyle(2,0,4);
  while(Circuit[i].DvName!=127)
  {
name=Circuit[i].DvName;
X=Circuit[i].DvX;
Y=Circuit[i].DvY;
strcpy(str,Circuit[i].Etc);
if(name<16) drawdevice(x+X,y+Y,name);
else if(name<17) {setcolor(COLnow);outtextxy(x+X,y+Y,str);}
else if(name<18) {setcolor(COLnow);Subscrib(x+X,y+Y,str);}
else if(name < 24)
  switch(name)
  {
    case 18 : FLIP(1);break;
    case 19 : FLIP(0);break;
    case 20 : ANGLE(0);break;
    case 21 : ANGLE(90);break;
    case 22 : ANGLE(180);break;
    case 23 : ANGLE(270);break;
  }
  else if(name==24) COLnow=X;
  else if(name==25) LnSnow=X;
i++;
if(name<18) delay(DrawDely);
}   DVCOUNT=i;
  setfillstyle(1,COLnow);
  setlinestyle(0,0,0);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void ShowCir(int x,int y,char Fname[30])
```

```
{
    int i=0;
    char name;
    char direc[20];
    FILE *FP;
    ANGLE(0);
    FLIP(0);
    chdir("cirfile");
    if((FP=fopen(Fname,"rb"))!=NULL)
    {
        chdir("..");
        rewind(FP);
        for(i=0;!feof(FP);i++) fread(&Circuit[i],1,15,FP);
        fclose(FP);
        DrawCir(x,y);
    }
}
```

```
void rule()
```

```
{
    int i;
    setcolor(17);
    rectangle(0,0,639,479);
    outtextxy(30,30,"40");
    outtextxy(20,40,"40");
    for(i=4;i<61;i++)
    {
```

```

        if(i%2) setcolor(20); else
        setcolor(18);
        line(i*10,40,i*10,440);
    }
    for(i=4;i<45;i++)
    {
        if(i%2) outint(20,i*10-6,i-4);
        if(i%2) setcolor(20); else
        setcolor(18);
        line(40,i*10,600,i*10);
    }
    setcolor(1);
    line(320,40,320,440);
    line(40,240,600,240);
}

void Readcontent(char Name[20])
{
    int i;
    FILE *fp;
    chdir("ctn");
    fp=fopen(Name,"rt");
    for(i=0;i<200 && !feof(fp);i++)
        fgets(ContentData[i],80,fp);
    fclose(fp);
    chdir("../");
}

```

```
void Scrcolor(unsigned char R,unsigned char G,unsigned char B)
{
    Setdac(BK_COL,R,G,B);
}
```

```
void Contentcolor(unsigned char R,unsigned char G,unsigned char B)
{
    Setdac(CTN_COL,R,G,B);
}
```

```
char RGB(int x)
{
    FILE *fp;
    int c,max=195;

    struct {
        unsigned char R[256];
        unsigned char G[256];
        unsigned char B[256];
    }DAC;

    if(x) max=212;
    if((fp=fopen("VESA.RGB","rb"))==NULL)
    {
        sound(1000);
        delay(100);
        nosound();
        return 0;
    }
```

เอกสารนี้เป็น `fread(&DAC,sizeof(DAC),1,fp)` การศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

fclose(fp);
for(c=1;c<max;c++)
{
    Setdac(c-1+x,DAC.R[c]<<2,DAC.G[c]<<2,DAC.B[c]<<2);
}
return 1;
}

```

```

char readRGB()

```

```

{
    return RGB(0);
}

```

```

char readRGB2(int x)

```

```

{
    return RGB(x);
}

```

```

void DrawDelay(int dl)

```

```

{
    DrawDely=dl;
}

```

```

// ***** BASE.C *****

#include "stdhdr.h"
#include "thai.h"
#include "device.h"
#include "picture.h"
#include "fx.h"
#include "vesa.h"
#include "vesamous.h"
#include "system.h"
#include "mouse.h"
#include "pic.h"

void Base_logo()
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(140,90,"Baselogo.pcx");
}

void Base_Ex2()
{
    int left,righ,row,col;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    FClrctn(BK_COL);
    PCX_STATUS=1;
    RePcxFromExt(0,317,&Screen2);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

readRGB();

ClrCO();

PCX_STATUS=0;

showpcx2(50,20,"baseex.pcx",16,160);

ShowCir(85,20,"baseex.cir");

do{

    m_info(&left,&right,&row,&col);

}while(!left || (left && !(row>340 && row<463 && col>
    482 && col<624)));

PCX_STATUS=1;

RePcxFromExt(0,313,&Screen3);

}

void Base_Ex()
{
int left,right,row,col;

Setdac(BK_COL,0,0,0);

FClrscreen(BK_COL);

FClrctn(BK_COL);

PCX_STATUS=1;

RePcxFromExt(0,317,&Screen2);

readRGB();

ClrCO();

PCX_STATUS=0;

showpcx2(50,20,"baseav.pcx",16,100);

ShowCir(65,40,"baseav.cir");

```

```

do{
    m_info(&left,&right,&row,&col);
}while(!left || (left && !(row>340 && row<463 && col>482 && col<624)));
PCX_STATUS=1;
RePcxFromExt(0,313,&Screen3);
}

```

```
void Struct1()
```

```

{
    Flowoff();
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(Black);
    showpcx(90,12,"struct.pcx");
}

```

```
void Struct(int type)
```

```

{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(Black);
    if(type=='N') showpcx(91,22,"struct1.pcx");
    else showpcx(90,23,"struct2.pcx");
    setcolor(CO2);
    LineC_H(52,142,247);
    LineC_V(141,88,50);
    LineC_V(278,174,200);
    LineC_V(256,206,174);
}

```

```

LineC_H(173,256,247);
LineC_V(140,164,133);
LineC_H(174,301,278);
setcolor(CO3);
LineC_H(52,400,477);
LineC_V(477,52,91);
LineC_V(477,134,166);
LineC_V(342,206,173);
LineC_H(173,343,314);
LineC_H(173,373,365);
LineC_V(365,174,202);
setcolor(CO5);
LineC_V(309,92,111);
LineC_V(309,156,166);
setfillstyle(1,Black);
bar(156,60,182,80);
if(type=='N') Flowon(2);
else Flowon(1);
}

```

```
void Base_Y()
```

```
{
```

```
int i;
```

```
FCIrscreen(0);
```

```
showpcx(30,18,"compare.pcx");
```

```
setcolor(WHITE);
```

```
outthaixy(374,40," ทรานซิสเตอร์แบ่งตามชนิดของวัสดุ");
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

outthaixy(374,70,"ที่ทำได้ 2 ชนิด คือ ซิลิกอนทรานซิสเตอร์");
outthaixy(374,100,"และ เยอรมันเนียมทรานซิสเตอร์");
outthaixy(374,130," ซิลิกอนทรานซิสเตอร์จะนำกระแสที่");
outthaixy(374,160,"แรงดันประมาณ 0.6 โวลต์ ส่วนเยอรมัน");
outthaixy(374,190,"เนียมทรานซิสเตอร์ จะนำกระแสที่แรงดัน");
outthaixy(374,220,"ประมาณ 0.2 โวลต์");
}

void Base_1()
{
int i;

FCIrscreen(0);
setcolor(CO3);
BlockC2(170,190,104,100);
setcolor(CO1);
BlockC2(180,100,246,190);
setcolor(CO2);
ShowCir(50,70,"base1.cir");
showpcx(280,30,"charac.pcx");
Flowon(1);
setcolor(WHITE);
outthaixy(170,260,"ลักษณะสมบัติของทรานซิสเตอร์ NPN ในวงจรเบสร่วม");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(150,280," (a) วงจรเบสร่วม (b) ลักษณะสมบัติทางด้านเอาต์พุต ");
}

```

```

void Base_2()
{
    int i;

    FClrscreen(BK_COL);
    ShowCir(100,70,"base2.cir");
    setcolor(LIGHTCYAN);
    outthaixy(240,240,"ทรานซิสเตอร์ในอุดมคติ");
    setcolor(YELLOW);
    outthaixy(210,260," (a) ชนิด NPN (b) ชนิด PNP ");
}

void Base_3()
{
    int i;

    FClrscreen(BK_COL);
    Setdac(BK_COL,0,90,60);
    setcolor(CO1);
    BlockC2(135,84,230,177);
    setcolor(CO5);
    BlockC2(241,84,300,177);
    setcolor(CO1);
    BlockC2(360,84,412,177);
    setcolor(CO5);
    BlockC2(460,84,502,177);
    ShowCir(80,30,"base3.cir");

```

```

Flowon(1);
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(36,30,"ตัวอย่าง");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(85,30,"จงหา I@C@ จากรูป ถ้าค่า V@BE@ ประมาณ 0.7 V");
setcolor(WHITE);
Equation(150,220,"I@E@ = ","10 V - 0.7 V","10 K$");
outthaixy(300,220," = 0.93 mA");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(120,250," เราประมาณค่ากระแสคอลเลคเตอร์ให้เท่ากับกระแสเอมิเตอร์");
setcolor(WHITE);
outthaixy(150,280,"I@C@ ~ 0.93 mA");
}

void Base_4()
{
int i;

FCIrscreen(BK_COL);
Setdac(BK_COL,0,90,60);
ShowCir(30,-10,"base4.cir");
outthaixy(440,160," (a) วงจรขยายเบสร่วม");
outthaixy(440,190," (b) วงจรสมมูลย์ไฟตรง ");
outthaixy(440,220," (c) วงจรสมมูลย์ไฟสลับ ");
}

```

```

void Base_X()
{
int i;

FClsrscreen(BK_COL);
Setdac(BK_COL,0,70,40);
ShowCir(160,30,"basex.cir");
setcolor(LIGHTGREEN);
line(490,150,590,150);
line(60,150,160,150);
setcolor(CO3);
SinFX(60,150,100,20,1);
SinFX(490,150,100,90,1);
Flowon(1);
}

void Base_5(int StartY)
{
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(36,StartY+13,"ตัวอย่าง");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(36,StartY+13," จงหาค่ากระแสอิมิตเตอร์ไฟสลัป และแรงดันเอาท์พุท
ไฟ สลัปจากรูป ");
ShowCir(4,StartY+30,"base5.cir");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(290,StartY+50,"หาค่ากระแสอิมิตเตอร์ไฟตรง ให้มีแรงดัน");
outthaixy(290,StartY+70,"ตกคร่อมอิมิตเตอร์ไดโอด 0.7 V");
setcolor(WHITE);

```

```

Equation(330,StartY+100,"I@E@ = ","15 V - 0.7 V","22 K$");
outthaixy(470,StartY+100," = 0.65 mA");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(290,StartY+140,"ต่อไปจะได้ r'@e@");
setcolor(WHITE);
Equation(330,StartY+170,"r'@e@ = ","25 mV","0.65 mA");
outthaixy(470,StartY+170," = 38.5 $");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(290,StartY+200,"และ");
setcolor(WHITE);
Equation(70,StartY+240,"ie = ","V@in@","r'@e@");
outthaixy(140,StartY+240," = 0.0519 mA");
outthaixy(250,StartY+240," ; i@C@~ 0.0519 mA");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(40,StartY+280,"จะได้แรงดันเอาต์พุตไฟสลับเป็น");
setcolor(WHITE);
outthaixy(50,StartY+310,"V@out@ = 0.0519 mA x (10 K$ // 30 K$)");
outthaixy(50,StartY+340," = 0.0519 mA x 7.5 K$");
outthaixy(50,StartY+370," = 0.389 V");
Equation(50,StartY+420,"A@V@ = ","V@out@","V@in@");
Equation(120,StartY+420," = ","0.389 V","2 mV");
outthaixy(220,StartY+420," = 195");
}

void BaseList(int Scene)
{
    PCX_STATUS = PCX_NORM;
    ArrowFlag = 0;

```

```

DrawDelay(50);
if(Scene==1) Base_logo();
else
if(Scene==2) Struct1();
else
if(Scene==3) Struct('N');
else
if(Scene==4) Struct('P');
else
if(Scene==5) Base_Y();
else
if(Scene==6) Base_1();
else
if(Scene==7) Base_2();
else
if(Scene==8) Base_3();
else
if(Scene==9) Base_X();
else
if(Scene==10) Base_4();
else
if(Scene==11) Base_Ex();
else
if(Scene==12) Base_Ex2();
else
if(Scene==13) {DrawDelay(0);FClrscreen(BK_COL);Scoll("Base_5");
                DrawDelay(50); };
}

```

```
void BaseControl(int IsMenu)
{
    int Index=0;

    Readcontent("Base.ctn");
    switch (IsMenu)
    {
        case 0 : SceneMax=13;Index=0;break;
        case 1 : SceneMax=1;Index=1;break;
        case 2 : SceneMax=4;Index=2;break;
        case 4 : SceneMax=2;Index=6;break;
        case 5 : SceneMax=3;Index=8;break;
    }
    Control("CommonBase",Index);
}
```

```
// ***** EMIT.C *****
```

```
#include "stdhdr.h"
```

```
#include "thai.h"
```

```
#include "device.h"
```

```
#include "picture.h"
```

```
#include "fx.h"
```

```
#include "vesa.h"
```

```
#include "vesamous.h"
```

```
#include "system.h"
```

```
#include "mouse.h"
```

```
#include "pic.h"
```

```
void Emit_logo()
```

```
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(120,60,"emitlogo.pcx");
}
```

```
void Emit_1()
```

```
{
    int i;
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    setcolor(CO3);
    LineC_V(90,196,109);
    LineC_H(109,91,174);
    LineC_V(174,109,196);
```

```

LineC_V(185,84,196);
LineC_H(84,240,186);
LineC_V(240,196,84);
ShowCir(10,30,"Emit1.cir");
showpcx(290,30,"Echar1.pcx");
Flowon(1);
setcolor(WHITE);
outthaixy(80,280," วงจรอิมิตเตอร์ร่วม      กราฟของทรานซิสเตอร์ระหว่าง I@C@
      และ V@CE@");
}

void Emit_2()
{
int i;
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FCIrscreen(BK_COL);
showpcx(150,255,"Equipdc.pcx");
setcolor(CO4);
LineC_H(148,162,212);
LineC_V(212,148,191);
LineC_H(191,212,162);
LineC_H(148,338,383);
LineC_V(383,148,191);
LineC_H(191,383,338);
setcolor(CO5);
LineC_H(124,242,220);
LineC_V(220,124,191);
LineC_H(191,220,242);
LineC_H(124,459,417);

```

```

LineC_V(417,124,191);
LineC_H(191,417,458);
ShowCir(110,70,"Emit2.cir");
setcolor(CO4);
SinFX(60,150,50,30,1);
setcolor(CO5);
SinFX(500,150,50,80,1);
Flowon(1);
}

void Emit_30()
{
int i;
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
showpcx(170,22,"Ebase.pcx");
setcolor(CO4);
LineC_V(59,229,138);
LineC_H(138,59,145);
LineC_V(145,138,225);
setcolor(CO5);
LineC_V(226,225,112);
LineC_H(112,226,155);
LineC_V(155,112,226);
ShowCir(-20,60,"Emit3.cir");
showpcx3(275,70,"Echar2.pcx");
Flowon(1);
}

```

```

void Emit_4()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);

    FClrscreen(BK_COL);

    showpcx(45,20,"Echar5.pcx");

    setcolor(CO5);

    setlinestyle(0,0,2);

    SinFX3(129,187,50,27,1,90,0);
    SinFX3(139,124,80,39,1,-45,0);
    SinFX3(277,187,50,28,1,90,19);
    SinFX3(287,94,80,40,1,-45,0);
    SinFX3(482,187,50,28,1,90,-18);
    SinFX3(494,149,80,38,1,-45,0);

    Flowon(1);

    setlinestyle(0,0,0);
}

```

```

void Emit_5()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);

    FClrscreen(BK_COL);

    showpcx(50,50,"Eequa2.pcx");
}

```

```

void Emit_6()
{

```

```

FCIrscreen(BK_COL);
showpcx(60,20,"Edivider.pcx");
setcolor(CO1);
LineC_H(94,196,110);
LineC_V(110,94,176);
setcolor(CO5);
LineC_V(110,176,255);
LineC_H(254,110,163);
LineC_V(163,254,270);
setcolor(CO3);
LineC_H(102,196,176);
LineC_V(176,102,270);
setcolor(CO4);
LineC_H(176,110,168);
LineC_V(168,176,270);
ShowCir(65,50,"Emit5.cir");
showpcx3(285,80,"Echar3.pcx");
Flowon(1);
}

```

```
void Emit_7()
```

```

{
    int i;
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FCIrscreen(BK_COL);
    setcolor(CO1);
    LineC_H(74,196,110);
    LineC_V(110,74,156);
    setcolor(CO5);

```

```

LineC_V(110,156,235);
LineC_H(234,110,163);
LineC_V(163,234,250);
setcolor(CO3);
LineC_H(82,196,176);
LineC_V(176,82,250);
setcolor(CO4);
LineC_H(156,110,168);
LineC_V(168,156,250);
setcolor(YELLOW);
outthaixy(40,30,"ตัวอย่าง");
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(40,30," จากรูปงหาค่า V@C@");
ShowCir(67,30,"Emit6.cir");
Flowon(1);
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(250,50,"หาค่าแรงดันที่ตกคร่อมอิมิตเตอร์ไดโอด");
outthaixy(250,110,"กระแสอิมิตเตอร์");
outthaixy(250,170,"เนื่องจาก I@C@ ~ I@E@");
setcolor(WHITE);
outthaixy(280,80,"V@E@ = 10 V - 0.7 V = 9.3 V");
Equation(280,140,"I@E@ = ", "V@E@ ", "R@E@");
Equation(370,140," = ", "9.3 V", "5 K$");
outthaixy(450,140," = 1.86 mA");
outthaixy(280,200,"V@C@ = V@CC@ - I@C@R@C@");
outthaixy(280,230," = 30 V - (1.86 mA x 4 K$)");
outthaixy(280,260," = 22.6 V");
}

```

```

void Emit_8()
{
int i;
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FCIrscreen(BK_COL);
showpcx(80,45,"Eequa.pcx");
}

```

```

void Emit_9()
{
int i;
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FCIrscreen(BK_COL);
showpcx(210,40,"EmitPNP.pcx");
setcolor(CO1);
LineC_V(368,265,186);
setcolor(CO2);
LineC_V(368,186,120);
LineC_H(120,368,416);
setcolor(CO3);
LineC_V(423,265,119);
setcolor(CO4);
LineC_V(417,265,188);
LineC_H(188,417,368);
ShowCir(120,80,"emit11.cir");
Flowon(1);
}

```

```

void Emit_10()
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(173,13,"Echar4.pcx");
    setcolor(CO4);
    SinFX(176,137,80,26,1);
    SinFX(176,137+1,80,26,1);
    setcolor(CO5);
    SinFX2(328,186,80,35,0);
    SinFX2(329,186,80,35,0);
    Flowon(1);
}

void Emit_11()
{
    int i;
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(195,230,"Eequip.pcx");
    ShowCir(110,25,"emit10.cir");
}

void Emit_12()
{
    int I;
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(15,13,"Ecomm.pcx");

```

```

ShowCir(150,5,"emit13.cir");
showpcx3(480,235,"Ecom2.pcx");
setcolor(CO4);
SinFX(70,150,50,30,1);
setcolor(CO3);
SinFX(490,150,50,60,1);
Flowon(1);
}

void Emit_Exam(int y)
{
int i;
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(16,y+15,"ตัวอย่าง");
ShowCir(-15,y-10,"emit14.cir");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(270,y+25,"หาค่าแรงดันไฟตรงที่ตกคร่อมความต้านทาน 15 K$");
outthaixy(270,y+100,"หาค่ากระแสอิมิตเตอร์ไฟตรง");
outthaixy(320,y+190,"จะได้");
outthaixy(320,y+270,"หาอัตราขยายแรงดันได้");
outthaixy(40,y+350,"ค่าแรงดันเอาต์พุตไฟสลับ");
outthaixy(40,y+390,"หาอินพุตอิมพีแดนซ์ได้");
setcolor(WHITE);
Equation(320,y+60,"V@2@ = ","15K$ ","62K$");
outthaixy(320,y+60,"      x 30V = 7.26 V");
Equation(320,y+130,"I@E@ = ","V@E@ ","R@E@");
Equation(385,y+130," = ","7.26 V - 0.7 V","8.2 K");
outthaixy(320,y+160," = 0.80 mA");
Equation(340,y+220,"r@e@ = ","25 mV","0.8 mA");

```

```

outthaixy(440,y+220," = 31.30 $");
Equation(60,y+310,"A@V@ = ", "r@C@", "r'@e@");
Equation(128,y+310," = ", "10 K$ // 3.3 K$", "31.30 $");
outthaixy(297,y+310," = 79.3");
outthaixy(190,y+350," V@out@ = A@V@V@in@ = 79.3 x 5 mV = 0.397 V");
outthaixy(190,y+390," Z@in@ = R@1@//R@2@//r'@e@");
outthaixy(190,y+420," = 47 K$ // 15 K$ // 6.26 K$");
outthaixy(190,y+450," = 4.04 K$");
}

```

```

void EmitList(int Scene)
{
    ArrowFlag = 0;
    DrawDelay(50);
    PCX_STATUS = PCX_NORM;
    if(Scene==1) Emit_logo();
    else
    if(Scene==2) Emit_1();
    else
    if(Scene==3) Emit_2();
    else
    if(Scene==4) Emit_3();
    else
    if(Scene==5) Emit_4();
    else
    if(Scene==6) Emit_5();
    else
    if(Scene==7) Emit_6();
    else

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

if(Scene==8) Emit_7();

else

if(Scene==9) Emit_8();

else

if(Scene==10) Emit_9();

else

if(Scene==11) Emit_10();

else

if(Scene==12) Emit_11();

else

if(Scene==13) Emit_12();

else

if(Scene==14) {DrawDelay(0);FClrscreen(BK_COL);Scoll("Emit_Ex");
                DrawDelay(50);}

else

if(Scene==7) {DrawDelay(0);FClrscreen(BK_COL);Scoll("Emit_5");
              DrawDelay(50);}

}

```

```
void EmitControl(int IsMenu)
```

```

{
int Index=0;

Readcontent("Emit.ctn");

switch (IsMenu)   {

    case 0 : SceneMax=14;Index=0;break;

    case 1 : SceneMax=1;Index=1;break;

    case 2 : SceneMax=4;Index=2;break;

    case 4 : SceneMax=2;Index=6;break;

    case 5 : SceneMax=3;Index=8;break;

```

```

}
Control("CommonEmit",Index);
}

```



```
// ***** COLL.C *****
```

```
#include "stdhdr.h"
```

```
#include "thai.h"
```

```
#include "device.h"
```

```
#include "picture.h"
```

```
#include "fx.h"
```

```
#include "vesa.h"
```

```
#include "vesamous.h"
```

```
#include "system.h"
```

```
#include "mouse.h"
```

```
#include "pic.h"
```

```
void Coll_logo()
```

```
{
```

```
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
```

```
    FClscreen(BK_COL);
```

```
    PCX_STATUS = 0;
```

```
    showpcx(75,90,"Collogo.pcx");
```

```
}
```

```
void Coll_1()
```

```
{
```

```
    Setdac(BK_COL,60,0,0);
```

```
    FClscreen(BK_COL);
```

```
    setcolor(CO5);
```

```
    LineC_H(78,349,261);
```

```
    LineC_V(261,79,133);
```

```
    setcolor(CO3);
```

```
    LineC_V(261,133,227);
```

```

setcolor(CO4);
LineC_H(136,265,316);
LineC_V(316,136,227);
setcolor(CO2);
LineC_V(324,85,227);
LineC_H(85,349,324);
SinFX(80,150,50,40,1);
setcolor(CO1);
SinFX(490,150,50,40,1);
ShowCir(115,8,"Coll1.cir");
PCX_STATUS=0;
showpcx2(20,20,"coll1.pcx",16,100);
Flowon(1);
}

void Coll_2()
{
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
ShowCir(5,5,"Coll2.cir");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(340,50,"เมื่อ");
outthaixy(340,80,"สัญญาณ ไฟสลับ V@in@ ให้กระแส i@b@ ผ่าน »r'@e@"");
outthaixy(340,110,"และได้ i@e@ ผ่าน r@E@ ดังนั้นแรงดันอินพุทไฟ");
outthaixy(340,140,"สลับเท่ากับ");
outthaixy(340,170,"แรงดันเข้าที่พุทไฟสลับตกคร่อม r@E@ เท่ากับ");
outthaixy(80,230,"อัตราส่วนของ V@out@/V@in@ คือ");
setcolor(WHITE);

```

```

outthaixy(405,50,"r@E@ = R@E@ // R@L@");
outthaixy(420,140,"V@in@ = i@b@»r'@e@ + i@e@r@E@");
outthaixy(410,200,"V@out@ = i@e@r@E@");
setcolor(LIGHTMAGENTA);
Equation(80,270,"A@v@ = ", "V@out@", "V@in@");
Equation(180,270," = ", "i@e@r@E@", "i@b@»r'@e@ + i@e@r@E@");
Equation(325,270," = ", "i@e@r@E@", "i@e@r'@e@ + i@e@r@E@");
setcolor(LIGHTBLUE);
Equation(460,270," = ", "r@E@", "r@E@ + r'@e@");
}

void Coll_30
{
Setdac(BK_COL,50,0,0);
FCIrscreen(BK_COL);
setcolor(YELLOW);
outthaixy(40,30,"ตัวอย่าง");
outthaixy(310,60,"หาค่า r'@e@");
outthaixy(310,120,"หาค่า r@E@");
outthaixy(310,210,"เพราะฉะนั้นอัตราขยายแรงดันจะได้เท่ากับ");
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(110,30,"ให้ I@E@ = 1mA, R@E@ = 1K$ และ R@L@ = 5.6K$ จงหา
อัตราขยายแรงดัน");
setcolor(WHITE);
Equation(340,90,"r'@e@ = ", "25 mV", "1 mV");
outthaixy(450,90," = 25 $");
outthaixy(340,150,"r@E@ = R@E@ // R@L@ = 1K$ // 5.6K$ ");
outthaixy(356,180," = 848$");
Equation(340,240,"A@v@ = ", "r@E@", "r@E@ + r'@e@");

```

```

Equation(470,240," = ","848","848+25");
outthaixy(364,275," = 0.971");
setcolor(CO3);
LineC_H(150,138,191);
LineC_V(191,150,240);
setcolor(CO4);
LineC_V(200,98,240);
LineC_H(98,227,200);
setcolor(CO5);
LineC_H(90,227,136);
LineC_V(136,90,144);
setcolor(CO2);
LineC_V(136,144,240);
ShowCir(-10,20,"Colle.cir");
Flowon(1);
}

void Coll_4()
{
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FCIrscreen(BK_COL);
ShowCir(0,40,"Coll2.cir");
setcolor(LIGHTRED);
Equation(340,80,"Z@in(base)@ = ","V@in@", "i@b@");
Equation(413,135," = ","i@b@»r'@e@ + i@e@r@E@", "i@b@");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(340,180,"เนื่องจาก i@c@ ประมาณเท่ากับ i@e@ ดังนั้นจะได้");
outthaixy(110,270,"เมื่อ r@E@ มีค่ามากกว่า r'@e@, Z@in(base) @จะมีค่าเกือบเท่ากับ
»r@E@");

```

```

setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(380,220,"Z@in(base)@ = »( r@E@ + r'@e@ )");
PCX_STATUS=0;
showpcx(245,25,"coll2.pcx");
}

```

```
void Coll_5()
```

```

{
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
setcolor(CO3);
LineC_H(90,217,126);
LineC_V(126,90,145);
setcolor(CO2);
LineC_V(126,145,240);
setcolor(CO4);
LineC_V(189,96,240);
LineC_H(96,217,189);
setcolor(CO5);
LineC_H(149,129,182);
LineC_V(181,150,240);
ShowCir(-20,20,"Colle2.cir");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(70,30,"ตัวอย่าง");
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(150,30,"จงหาอินพุทอิมพีแดนซ์ของวงจร ให้ทราบซิสเตอร์มีค่า » = 100");
setcolor(LIGHTMAGENTA);
outthaixy(310,60,"r@E@ = R@E@ // R@L@ = 100K$ // 30K$");

```

Equation(310,130,"I@E@ = ", "V@BB@ - V@BE@", "R@E@");

เอกสารนี้เป็นลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่ควรนำเอกสารนี้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

Equation(460,130," = ", "10 - 0.07", "100K");
Equation(310,195,"r'@e@ = ", "25 mV", "0.093mA");
outthaixy(310,225,"Z@in(base)@ = »(r'@e@ + r@E@)");
outthaixy(390,255," = 100(0.269K + 23K)");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(390,285," = 2.3 M$");
outthaixy(342,90,"= 23K$");
outthaixy(342,165,"= 0.093 mA");
outthaixy(440,195," = 268.82 $");

Flowon(1);
}

void Coll_6()
{
Setdac(BK_COL,0,0,0);
FCIrscreen(BK_COL);
setcolor(YELLOW);
outthaixy(240,40,"กำลังไฟฟ้าเข้าที่พุ่มแบบไฟสลัของวงจรถอดเลกเตอร์ร่วม คือ");
outthaixy(160,100,"และกำลังไฟฟ้าอินพุททางไฟสลัที่มองเข้าไปยังเบสได้");
outthaixy(115,160,"อัตราขยายกำลัง (แทนด้วย Ap) เป็นอัตราส่วนระหว่าง P@e@ /
P@b@");
outthaixy(180,240,"เนื่องจาก i@c@ ประมาณเท่ากับ i@e@ จะลดรูปได้");
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(260,70,"P@e@ = i@e@ r@E@");
outthaixy(260,65," 2");
outthaixy(160,130,"P@b@ = i@b@ Z@in(base)@ = i@b@ »(r@E@ + r'@e@)");
outthaixy(160,125," 2 2");
Equation(190,200,"A@p@ = ", "P@e@", "P@b@");
Equation(275,200," = ", "i@e@ r@E@", "i@b@ »(r@E@ + r'@e@)");

```

```

outthaixy(275,185,"      2");
outthaixy(272,208,"      2");
setcolor(LIGHTCYAN);
Equation(220,280,"A@p@ = ","»r@E@","r@E@ + r'@e@");
outthaixy(340,280," = »A@v@");
PCX_STATUS=0;
showpcx(60,25,"coll3.pcx");
}

```

```
void Coll_70
```

```
{
```

```
Setdac(BK_COL,0,0,0);
```

```
FCIrscreen(BK_COL);
```

```
setcolor(CO3);
```

```
LineC_H(70,217,127);
```

```
LineC_V(126,70,126);
```

```
setcolor(CO2);
```

```
LineC_V(126,126,220);
```

```
setcolor(CO4);
```

```
LineC_V(190,78,220);
```

```
LineC_H(78,219,190);
```

```
setcolor(CO5);
```

```
LineC_H(128,129,181);
```

```
LineC_V(181,128,221);
```

```
ShowCir(-20,0,"coll5.cir");
```

```
setcolor(YELLOW);
```

```
outthaixy(80,30,"ตัวอย่าง ");
```

```
setcolor(LIGHTRED);
```

```
outthaixy(140,30,"จงหาค่า Z@in(base)@ , Z@in@ , A@v@ , A@p@");
```

```

setcolor(LIGHTMAGENTA);
Equation(295,70,"I@E@ = ", "5 - 0.7", "2K");
Equation(295,110,"r'e@ = ", "25 mV", "2.15 mA");
outthaixy(295,150,"r@E@ = 2K // 10K");
outthaixy(295,180,"Z@in(base)@ = »(r'e@ + r@E@) ");
outthaixy(335,210,"= 125(11.63 + 1670)");
outthaixy(295,240,"Z@in@ = R@1@ // R@2@ // Z@in(base)@");
Equation(50,270,"A@v@ = ", "r@E@", "r@E@ + r'e@");
outthaixy(280,270,"; A@p@ = 125 x 0.99");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(445,70,"= 2.15 mA");
outthaixy(445,110,"= 11.63 $");
outthaixy(445,150,"= 1.67 K$");
outthaixy(513,210,"= 210.20 K$");
outthaixy(545,240,"= 3.28 K$");
outthaixy(190,270,"= 0.99");
outthaixy(458,270,"= 124");
Flowon(1);
}

```

```

void Coll_8()
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClscreen(BK_COL);
    PCX_STATUS=0;
    showpcx2(60,30,"coll5.pcx",16,150);
}

```

```

void Coll_9()
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClscreen(BK_COL);
    ShowCir(10,40,"Coll9.cir");
    outthaixy(153,260,"(a)          (b)");
    outthaixy(400,145,"(a) วงจรคู่คาร์ถึงตันชนิด NPN");
    outthaixy(400,175,"(b) วงจรคู่คาร์ถึงตันชนิด PNP");
    PCX_STATUS=0;
    showpcx2(250,25,"coll4.pcx",16,100);
}

```

```

void Coll_10()
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClscreen(BK_COL);
    setcolor(CO1);
    LineC_H(76,288,95);
    LineC_V(95,76,133);
    setcolor(CO5);
    LineC_V(95,133,250);
    setcolor(CO2);
    LineC_V(160,80,150);
    LineC_H(150,160,202);
    LineC_V(202,151,250);
    setcolor(CO3);
    LineC_H(133,99,154);
    LineC_V(152,134,158);
    LineC_H(158,152,197);

```

```

LineC_V(197,158,250);
setcolor(CO4);
LineC_V(210,83,250);
LineC_H(83,288,211);
ShowCir(0,30,"Coll10.cir");
setcolor(LIGHTRED);
outthaixy(30,30,"ตัวอย่าง");
setcolor(YELLOW);
outthaixy(90,30,"กำหนดให้  $h@fe@ = 5000$  และ  $h@ob@ = 10$  M$ ละทิ้ง  $r@e@$  จง
      หาค่าของ  $Z@in(base)@, Z@in@$ ");
outthaixy(340,60,"ความต้านทาน โหลดที่ขาอิมิตเตอร์");
outthaixy(340,120,"อิมพีแดนซ์ไฟสลัปที่มองเข้ามาจากด้านเบส");
outthaixy(340,180,"ประมาณเท่ากับ  $\gg(r@E@ // r@c@)$ ");
outthaixy(340,240,"หาอินพุทอิมพีแดนซ์ของภาคขยายนี้");
setcolor(LIGHTMAGENTA);
outthaixy(340,90," $r@E@ = 8.2$  K$ //  $2.22$  K$");
outthaixy(340,150," $Z@in(base)@ = \gg(r@E@ + r@e@) // r@c@$ ");
outthaixy(340,210,"=  $5000(1.75K) // 10M$ ");
outthaixy(340,270," $Z@in@ = R@1@ // R@2@ // Z@in(base)@$ ");
outthaixy(340,300,"=  $10M // 5.6M // 4.67M$ ");
setcolor(LIGHTCYAN);
outthaixy(550,90,"=  $1.75K$ ");
outthaixy(525,210,"=  $4.67$  M$");
outthaixy(540,300,"=  $2.03$  M$");
Flowon(1);
}

```

```

void CollecList(int Scene)
{
    ArrowFlag = 0;
    DrawDelay(50);
    if(Scene==1) Coll_logo();
    else
    if(Scene==2) Coll_1();
    else
    if(Scene==3) Coll_2();
    else
    if(Scene==4) Coll_3();
    else
    if(Scene==5) Coll_4();
    else
    if(Scene==6) Coll_5();
    else
    if(Scene==7) Coll_6();
    else
    if(Scene==8) Coll_7();
    else
    if(Scene==9) Coll_8();
    else
    if(Scene==10) Coll_9();
    else
    if(Scene==11) Coll_10();
}

```

```

void CollecControl(int IsMenu)
{
    int Index=0;
    Readcontent("Coll.ctn");
    switch (IsMenu)
    {
        case 0 : SceneMax=10;Index=0;break;
        case 1 : SceneMax=3;Index=0;break;
        case 2 : SceneMax=2;Index=3;break;
        case 4 : SceneMax=2;Index=5;break;
        case 5 : SceneMax=1;Index=7;break;
        case 6 : SceneMax=2;Index=8;break;
    }
    Control("CommonColl",Index);
}

```

```

***** CLASA.C *****
#include "stdhdr.h"

#include"thai.h"

#include"device.h"

#include"picture.h"

#include"fx.h"

#include"vesa.h"

#include"vesamous.h"

#include"system.h"

#include"mouse.h"

#include"pic.h"

void Clasa_logo()
{
    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(120,35,"csalogo.pcx");
}

void Clasa_2()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(110,42,"clasa1.pcx");
    ShowCir(90,0,"clasa1.cir");
}

```

```

void Clasa_3()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FCclrscr(BK_COL);
    showpcx(80,35,"clasa2.pcx");
}

```

```

void Clasa_6()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FCclrscr(BK_COL);
    showpcx(145,14,"clasa4.pcx");
    Flowon(1);
    setcolor(CO1);
    SinFX3(153,93,34,33,1,0,11);
    SinFX3(338,61,34,35,1,0,-11);
    SinFX3(154,221,34,29,1,0,0);
    setcolor(CO2);
    SinFX3(242,111,34,34,0,90,-11);
    SinFX3(392,113,34,33,0,90,15);
    SinFX3(223,256,34,29,0,90,0);
}

```

```

void Clasa_5()

```

```

{
    long i;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

struct time tm;

Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
showpcx(85,70,"breakd.pcx");
for(i=0;i<140;i++)
{
    putpixel(137+i,218-i,LIGHTCYAN);
    delay(15);
    if(i==70) showpcx3(438,74,"breakd2.pcx");
    if(i==80) showpcx3(439,73,"breakd3.pcx");
    if(i==90) showpcx3(439,71,"breakd4.pcx");
    if(i==100) showpcx3(439,73,"breakd5.pcx");
    if(i==110) showpcx3(439,74,"breakd6.pcx");
    if(i==120) showpcx3(439,73,"breakd7.pcx");
    if(i==130) showpcx3(439,70,"breakd8.pcx");
}
}

```

```

void Clasa_Ex2()
{
    int left,riqh,row,col;

```

```

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    FClrctn(BK_COL);
    PCX_STATUS=1;
    RePcxFromExt(0,317,&Screen2);
    readRGB();
    ClrCO();

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

PCX_STATUS=0;
showpcx2(20,10,"csaexam2.pcx",16,100);
ShowCir(10,55,"clasa3.cir");
do{
    m_info(&left,&right,&row,&col);
}while(!left || (left && !(row>340 && row<463 && col>482 && col<624)));
PCX_STATUS=1;
RePcxFromExt(0,313,&Screen3);
}

```

```

void Clasa_Ex3()
{
int left,right,row,col;

Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
FClrctn(BK_COL);
PCX_STATUS=1;
RePcxFromExt(0,317,&Screen2);
readRGB();
ClrCO();
PCX_STATUS=0;
showpcx2(17,15,"csaexam3.pcx",16,100);

do{
    m_info(&left,&right,&row,&col);
}while(!left || (left && !(row>340 && row<463 && col>482 && col<624)));
PCX_STATUS=1;
RePcxFromExt(0,313,&Screen3);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void Clasa_Ex()
{
    int Handle,left,righ,row,col;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    FClrctn(BK_COL);
    PCX_STATUS=1;
    RePcxFromExt(0,317,&Screen2);
    readRGB();
    ClrCO();
    PCX_STATUS=0;
    showpcx2(20,12,"csaexam.pcx",16,100);
    ShowCir(15,55,"clasa2.cir");
    do{
        m_info(&left,&righ,&row,&col);
    }while(!left || (left && !(row>340 && row<463 && col>482 && col<624)));
    PCX_STATUS=1;
    RePcxFromExt(0,313,&Screen3);
}

```

```

void Clasa_1()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(115,50,"clasa5.pcx");
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

void Clasa_7()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClscreen(BK_COL);
    showpcx(135,25,"maxswing.pcx");
    setcolor(CO1);
    Flowon(1);
    SinFX(179,149,50,47,1);
    setcolor(CO5);
    SinFX3(293,202,50,47,0,90,0);
}

```

```

void Clasa_8()
{
    int i;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClscreen(BK_COL);
    showpcx(130,25,"center.pcx");
}

```

```

void Clasa_9()
{
    int i;

```

```

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClscreen(BK_COL);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

showpcx(95,30,"treff.pcx");
for(i=0;i<130;i++)
{
putpixel(151+i,210-i,LIGHTCYAN);
if(i==120) showpcx3(374,40,"trfail.pcx");
delay(12);
}
}

```

```

void Clasa_4()
{
int i;

Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
showpcx(90,30,"clasa10.pcx");
}

```

```

void Clasa_12()
{
int i,high=99;
float SLOP=((float)217-(float)100)/((float)401-(float)233);

Setdac(BK_COL,0,0,0);
FClrscreen(BK_COL);
showpcx(160,30,"clasa7.pcx");
moveto(205,99);
setcolor(WHITE);

Flowon(1);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

setlinestyle(0,0,3);
for(i=0;i<198;i++) {
    setcolor(CO2+i%10);
    if(i>28) high = 99+SLOP*((float)i-28);
    lineto(205+i,high);
    delay(10);
}
setlinestyle(0,0,0);
}

void Clasa_11()
{
    int i,H=70;

    Setdac(BK_COL,0,0,0);
    FClrscreen(BK_COL);
    showpcx(210,50,"clasa8.pcx");
    moveto(236,152);
    setcolor(LIGHTCYAN);
    Flowon(1);
    setlinestyle(0,0,3);
    for(i=0;i<144;i++)
    {
        if(i==72) H = 30;
        setcolor(CO1+i%10);
        lineto(236+i,152+H*(-sin((float)i*2.5*M_PI/180)));
        delay(30);
    }
    setlinestyle(0,0,0);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void Clasa_10()
```

```
{
```

```
int i;
```

```
Setdac(BK_COL,0,0,0);
```

```
FClrscreen(BK_COL);
```

```
showpcx(110,20,"clasa9.pcx");
```

```
}
```

```
void Clasa_bigsign()
```

```
{
```

```
int left,rih, row,col;
```

```
Setdac(BK_COL,0,0,0);
```

```
FClrscreen(BK_COL);
```

```
FClrcrn(BK_COL);
```

```
PCX_STATUS=1;
```

```
RePcxFromExt(0,317,&Screen2);
```

```
readRGB();
```

```
ClrCO();
```

```
PCX_STATUS=0;
```

```
showpcx2(20,15,"bigsign.pcx",16,100);
```

```
do{
```

```
    m_info(&left,&rih,&row,&col);
```

```
}while(!left || (left && !(row>340 && row<463 && col>482 && col<624)));
```

```
PCX_STATUS=1;
```

```
RePcxFromExt(0,313,&Screen3);
```

```
}
```

```

void ClasaList(int Scene)
{
    ArrowFlag = 0;
    DrawDelay(50);
    PCX_STATUS = PCX_NORM;

    if(Scene==1) Clasa_logo();
    else
    if(Scene==2) Clasa_1();
    else
    if(Scene==3) Clasa_2();
    else
    if(Scene==4) Clasa_3();
    else
    if(Scene==5) Clasa_5();
    else
    if(Scene==6) Clasa_Ex();
    else
    if(Scene==7) Clasa_4();
    else
    if(Scene==8) Clasa_Ex2();
    else
    if(Scene==9) Clasa_6();
    else
    if(Scene==10) Clasa_7();
    else
    if(Scene==11) Clasa_8();
    else
    if(Scene==12) Clasa_Ex3();

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

else
if(Scene==13) Clasa_9();
else
if(Scene==14) Clasa_10();
else
if(Scene==15) Clasa_bigsign();
else
if(Scene==16) Clasa_11();
else
if(Scene==17) Clasa_12();
}

void ClasaControl(int IsMenu)
{
int Index=0;

Readcontent("Clasa.ctn");
switch (IsMenu)
{
case 0 : SceneMax=17;Index=0;break;
case 1 : SceneMax=1;Index=1;break;
case 2 : SceneMax=4;Index=2;break;
case 4 : SceneMax=2;Index=6;break;
case 5 : SceneMax=3;Index=8;break;
}
Control("Clasa",Index);
}

```

\*\*\*\*\* PIC.H \*\*\*\*\*

```
#define PCX_SCR 1
```

```
#define PCX_NORM 0
```

```
#define BK_COL 237
```

```
#define CTN_COL 252
```

```
extern ArrowFlag;
```

```
extern SceneMax;
```

```
extern Screen2,Screen3;
```

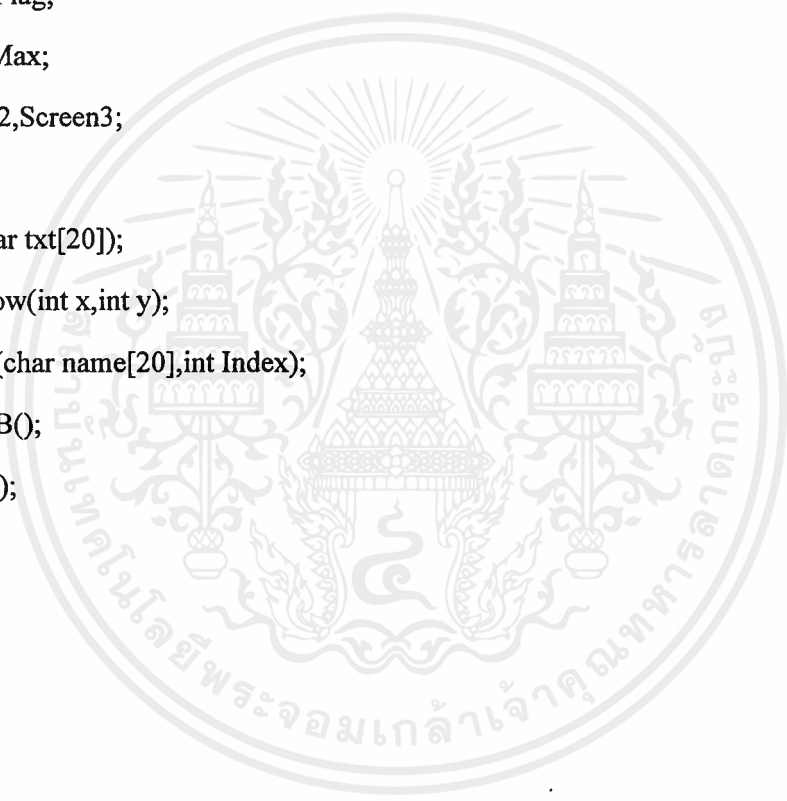
```
void Scoll(char txt[20]);
```

```
int CheckArrow(int x,int y);
```

```
void Control(char name[20],int Index);
```

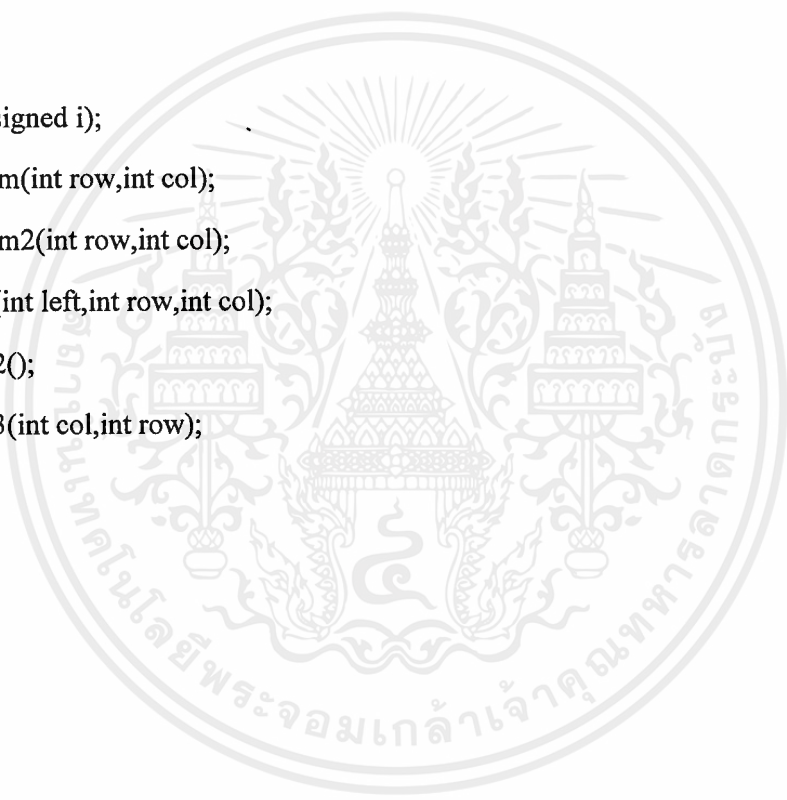
```
void SaveRGB();
```

```
void ReRGB();
```



\*\*\*\*\* SYSTEM.H \*\*\*\*\*

```
void Delete(char filename[40]);  
char readkey();  
int kbstatus();  
int isshift();  
int iscaplock();  
void crtoff();  
void crton();  
void addr(unsigned i);  
void checknum(int row,int col);  
void checknum2(int row,int col);  
int getmouse(int left,int row,int col);  
int getmouse2();  
int getmouse3(int col,int row);
```



\*\*\*\*\* PICTURE.H \*\*\*\*\*

```

extern int PCX_STATUS;

void showpcx(int xpoint,int ypoint,char picturename[]);
void showpcx3(int xpoint,int ypoint,char picturename[]);
void showpcx2(int xpoint,int ypoint,char picturename[],int add,int end);
void showb_k(int x,int y,char name[20],char effct);
void RePcxFromExt(int x,int y,int *Handle);
void MovePcxToExt(char picturename[],int *Handle);
int huge DetectVGA256();
void initvesa();
void viewRGB(int x,int y);
char readRGB();
char readRGB2(int x);
void drawdevice(int x,int y,int dvnun);
void outint(int x,int y,int data);
void Subscrib(int x,int y,char str[15]);
void DrawCir(int x,int y);
void ShowCir(int x,int y,char Fname[30]);
void rule();
void Scrcolor(int R,int G,int B);
void Contentcolor(int R,int G,int B);
void Readcontent(char name[20]);
void savescr();
void rescr();
void DrawDelay(int dl);
extern char ContentData[200][80];

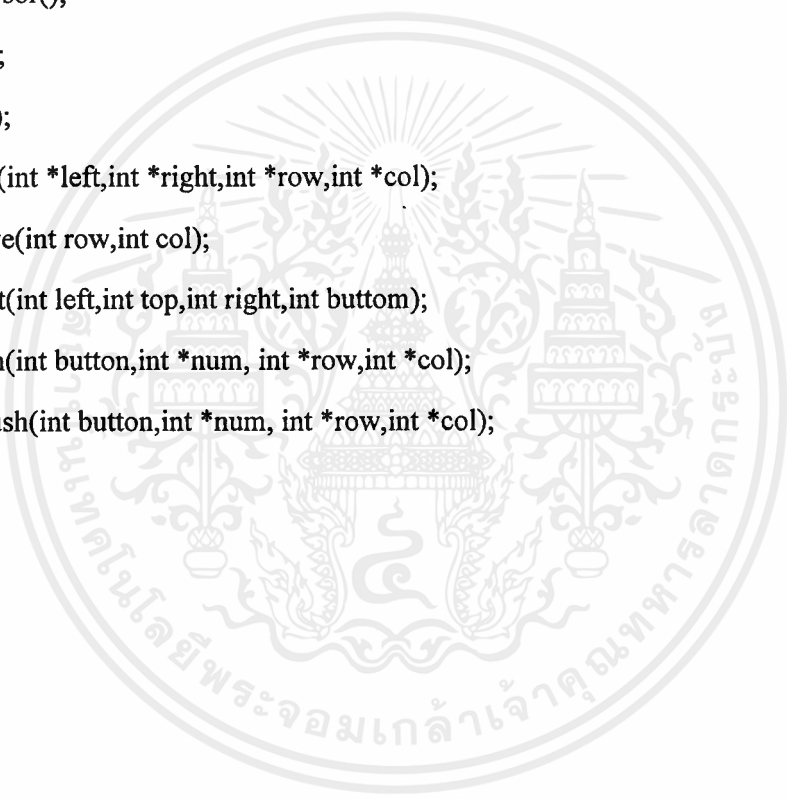
```

\*\*\*\*\* MOUSE.H \*\*\*\*\*

```

m_init();
void mikey(int k);
void set_cursor(char ch);
void mouse_speed(int speed);
void init_cursor();
void m_on();
void m_off();
void m_info(int *left,int *right,int *row,int *col);
void m_move(int row,int col);
void m_limit(int left,int top,int right,int bottom);
void m_push(int button,int *num, int *row,int *col);
void m_repush(int button,int *num, int *row,int *col);

```



\*\*\*\*\* DEVICE.H \*\*\*\*\*

```

void ANGLE(int ang);
void FLIP(int fp);
void putname(int x,int y,char *st1,char *st2);
int rotx(int x,int y);
int roty(int x,int y);
void Line(int x,int y,int x2,int y2);
void Lineto(int x,int y);
void Moveto(int x,int y);
void C(int x,int y);
void Cell(int x,int y);
void R(int x,int y);
void TR(int x,int y,int type);
void TR_N(int x,int y);
void TR_P(int x,int y);
void ground(int x,int y);
void BAT(int x,int y);
void Diode(int x,int y);
void Cir_point(int x,int y);
void Ei_GEN(int x,int y);
void Vs(int x,int y);
void point(int x,int y);
void arrow(int x,int y);
void Smallsig(int x,int y);
void Cir(int x,int y);
void setORG(int x,int y);

```

\*\*\*\*\* FX.H \*\*\*\*\*

```

extern int CO1,CO2,CO3,CO4,CO5,CO6;

#define SCRCOL 214

#define PCX_NORM 0

#define PCX_SCR 1

#define Scr_Width Scr_R-Scr_L

#define Scr_Heigh Scr_U-Scr_D

#define Scr_L 12

#define Scr_R 626

#define Scr_U 12

#define Scr_D 316

#define Ctn_U 343

#define Ctn_D 470

#define Ctn_L 12

#define Ctn_R 460

#define Black 237

void Flowoff();

void Flowon(int flag);

void swap(int *a,int *b);

void LineC_V(int x,int y1,int y2);

void LineC_H(int y,int x1,int x2);

void BlockC(int x1,int y1,int x2,int y2);

void BlockC2(int x1,int y1,int x2,int y2);

void ClrCO();

void SubFlow(int j);

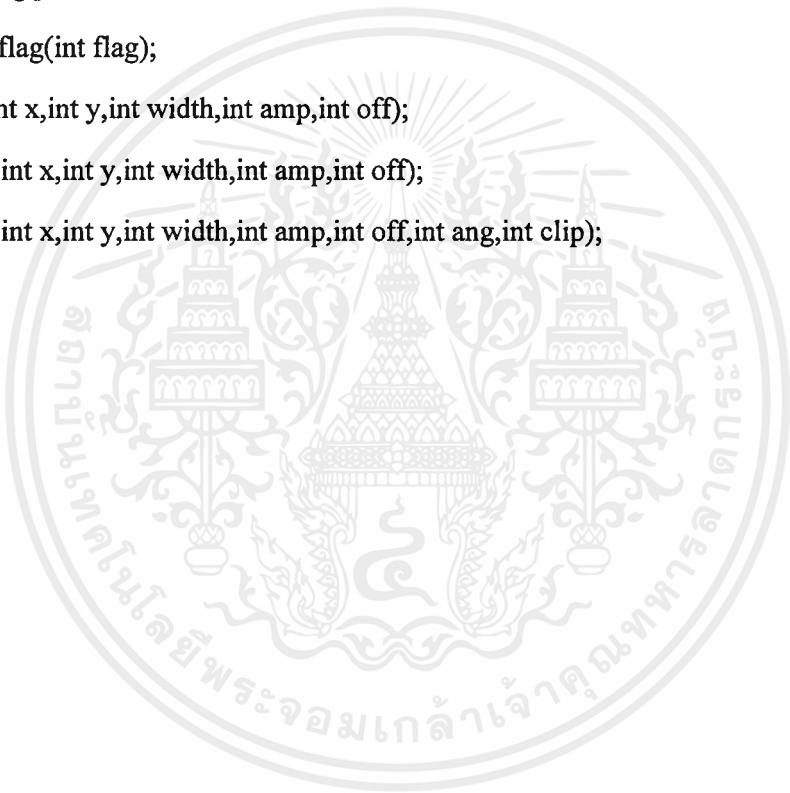
void Flow();

void SubFlow2(int j);

```

เอกสาร void Flow2(); ที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
void E_bar(int x1,int y1,int x2,int y2);  
void Showscreen();  
void Clrscreen(int co);  
void FClrscreen(int co);  
void Clrctn(int co);  
void FClrctn(int co);  
int GetFlowflag();  
void SetFlowflag(int flag);  
void SinFX(int x,int y,int width,int amp,int off);  
void SinFX2(int x,int y,int width,int amp,int off);  
void SinFX3(int x,int y,int width,int amp,int off,int ang,int clip);
```



```
***** SVGA256.H *****
```

```
#include<graphics.h>
```

```
#ifndef _DAC256_
```

```
#define _DAC256_
```

```
typedef unsigned char DacPalette256[256][3];
```

```
#endif
```

```
extern int far _Cdecl Svga256_fdriver[];
```

```
/* These are the currently supported modes */
```

```
#ifndef SVGA320x200x256
```

```
#define SVGA320x200x256 0 /* 320x200x256 Standard VGA */
```

```
#define SVGA640x400x256 1 /* 640x400x256 Svga/VESA */
```

```
#define SVGA640x480x256 2 /* 640x480x256 Svga/VESA */
```

```
#define SVGA800x600x256 3 /* 800x600x256 Svga/VESA */
```

```
#define SVGA1024x768x256 4 /* 1024x768x256 Svga/VESA */
```

```
#define SVGA640x350x256 5 /* 640x350x256 Svga */
```

```
#define SVGA1280x1024x256 6 /* 1280x1024x256 VESA */
```

```
#endif
```

```
#ifndef XNOR_PUT
```

```
#define XNOR_PUT 5
```

```
#define NOR_PUT 6
```

```
#define NAND_PUT 7
```

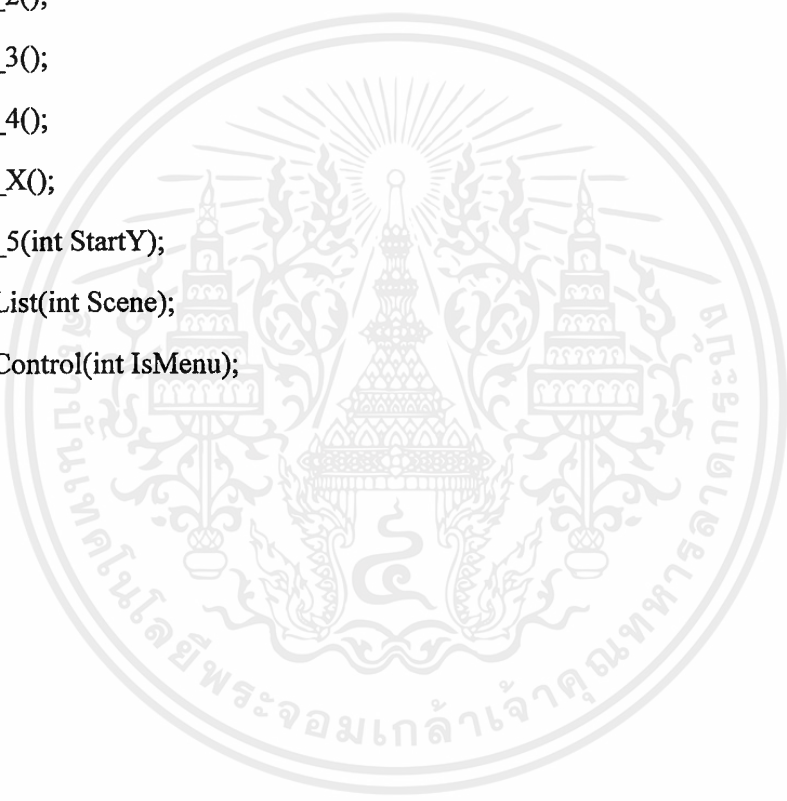
```
#define TRANS_COPY_PUT 8 /* Doesn't work with 16-color drivers */
```

```
#endif
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

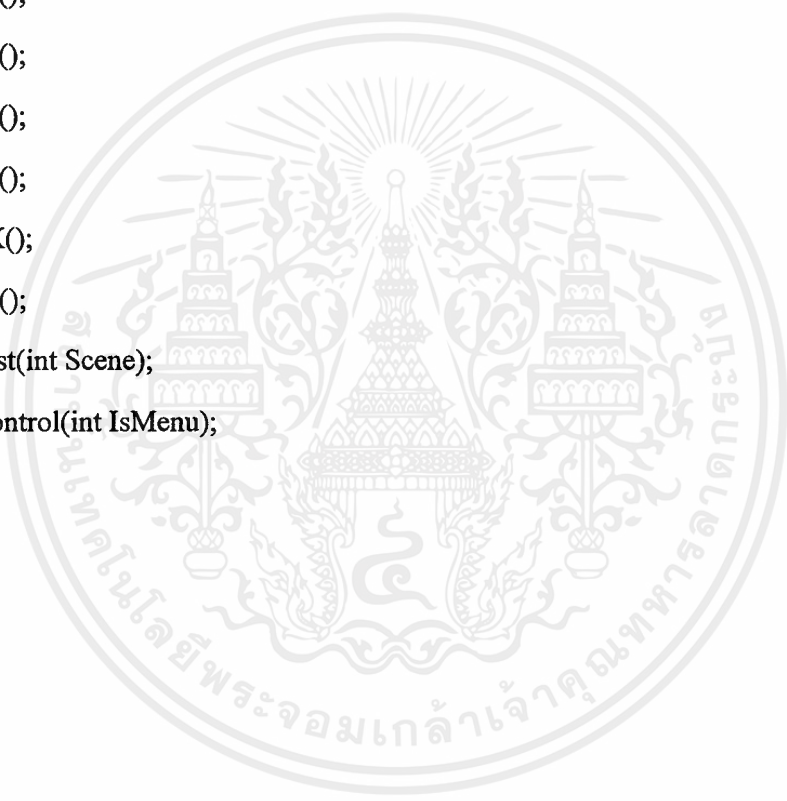
```
// ***** BASE.H *****
```

```
void Struct1();  
void Struct(int type);  
void Base_Y();  
void Base_1();  
void Base_2();  
void Base_3();  
void Base_4();  
void Base_X();  
void Base_5(int StartY);  
void BaseList(int Scene);  
void BaseControl(int IsMenu);
```



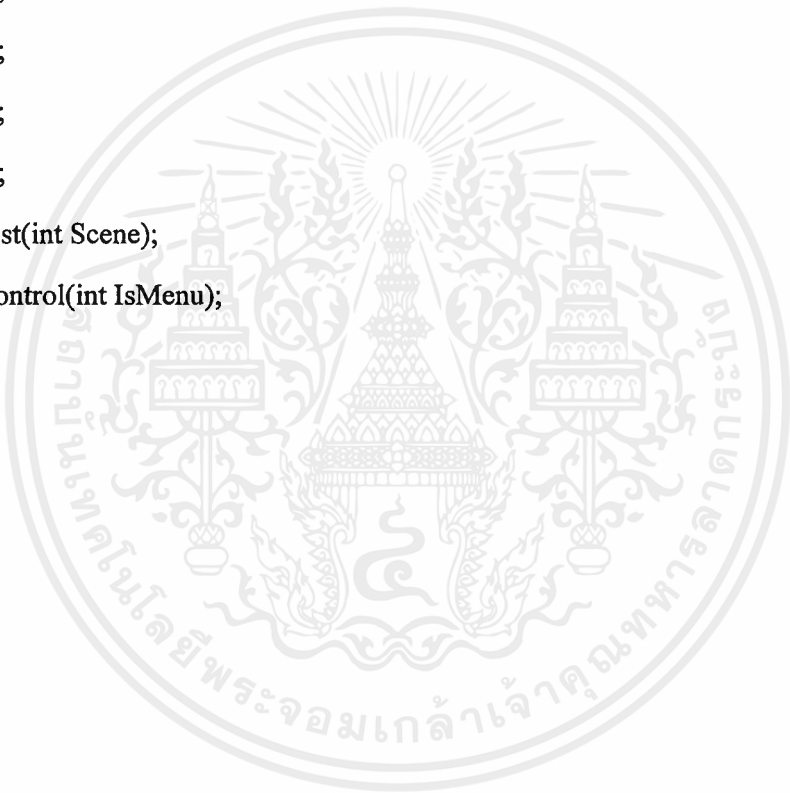
\*\*\*\*\* EMIT.H \*\*\*\*\*

```
void Struct1();  
void Struct(int type);  
void Emit_Y();  
void Emit_Exam(int y);  
void Emit_1();  
void Emit_2();  
void Emit_3();  
void Emit_4();  
void Emit_X();  
void Emit_5();  
void EmitList(int Scene);  
void EmitControl(int IsMenu);
```



\*\*\*\*\* COLL.H \*\*\*\*\*

```
void Coll_1();  
void Coll_2();  
void Coll_3();  
void Coll_4();  
void Coll_5();  
void Coll_6();  
void Coll_7();  
void Coll_8();  
void CollecList(int Scene);  
void CollecControl(int IsMenu);
```



๑ ๑ ๑

\*\*\*\*\* CLASA.H \*\*\*\*\*

```
void Clasa_Y();  
void Clasa_Ex(int y);  
void Clasa_1();  
void Clasa_2();  
void Clasa_3();  
void Clasa_4();  
void Clasa_X();  
void Clasa_5();  
void ClasaList(int Scene);  
void ClasaControl(int IsMenu);
```



```
*****STDHDR.H*****
```

```
#include<graphics.h>
#include<stdio.h>
#include<dos.h>
#include<stdlib.h>
#include<math.h>
#include<string.h>
#include<conio.h>
#include<io.h>
#include<process.h>
#include<svga256.H>
```



## บรรณานุกรม

ชันวา ศรีประมง. การเขียนโปรแกรมภาษาซี สำหรับวิศวกรรม, พิมพ์ครั้งที่ 2 (พระนคร: มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีมหานคร, 2537)

วันชัย คุณากรวงศ์, บัณฑิต บัวบูชาและรัฐวุฒิ ประทุมราช. การคำนวณวงจรทรานซิสเตอร์, กรุงเทพฯ: หจก. สำนักพิมพ์ฟิสิกส์เซ็นเตอร์, 2531

C.J SAVANT, S.MARTIN RODEN AND C. COPPON CARPENTER, "Electronic desing circuit and system", 1891

WILLIAMS AND DAVE. "The programmer's technical reference", John Wiley&Sons, 1991

TISCHER AND MICHAEL. "PC Intern System Programing", Abacus, 1992

TOM HOGAN. "The Programmer's PC Sourcebook", Science, Engineering&Education CO.LTD, 1993

SUTTY AND GEORGE. "Programmer's Guide to the EGA/VGA", Simon&Schuster, Inc., 1988

