

# ปริญญานิพนธ์

เรื่อง เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คร่างบอน

ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR



ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรครุศาสตรบัณฑิต

สาขาอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์

ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

คณะครุศาสตรบัณฑิต

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2537

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ใบรับรองปริญาานิพนธ์

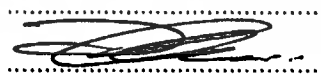
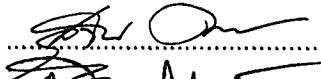
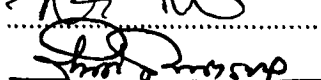


ชื่อหัวข้อปริญาานิพนธ์ เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR

ชื่อนักศึกษา 1.นายกิตติพงษ์ สาครสุขศรีฤกษ์ รหัสประจำตัว 36031402  
2.นายเกรียงศักดิ์ เหล็กดี รหัสประจำตัว 36031404  
3.นายธวัชชัย สัยคทานิช รหัสประจำตัว 36031413  
4.นายสุรพงษ์ พรสิวกุลวงค์ รหัสประจำตัว 36031432

อาจารย์ผู้ควบคุมปริญาานิพนธ์

1.อาจารย์ กิตติพงศ์ มะโน  
2.อาจารย์ วรวิทย์ สมหา  
3.อาจารย์ สุชิน อางหาญ

คณะกรรมการสอบปริญาานิพนธ์	ลายมือ
1.อาจารย์กิตติพงศ์ มะโน	
2.อาจารย์วิสุทธิ์ อธิพรธรรม	
3.อาจารย์สุชิน อางหาญ	
4.อาจารย์สมชาย หมั่นสายญาติ	
5.อาจารย์สันติ ตันตระกูล	

วัน/เดือน/ปี ที่สอบ 25 ธันวาคม 2537 เวลา 14:00 น.

สถานที่สอบ ห้อง ค.301 คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม



# ปริญญานิพนธ์

เรื่อง เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR

## ผู้จัดทำ

1. นาย กิตติพงษ์ สาครสุขศรีฤกษ์ รหัสประจำตัว 36031402
2. นาย เกรียงศักดิ์ เหล็กดี รหัสประจำตัว 36031403
3. นาย ธวัชชัย สยัคพานิช รหัสประจำตัว 36031413
4. นาย สุรพงษ์ พรศิริกุลวงศ์ รหัสประจำตัว 36031432

## อาจารย์ที่ปรึกษา

ลงนาม .....  
( อาจารย์ กิตติพงษ์ มะโน )

ลงนาม .....  
( อาจารย์ วรวิทย์ สมหา )

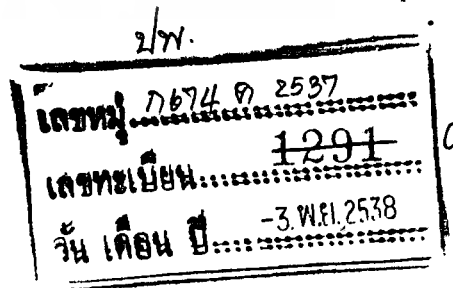
ลงนาม .....  
( อาจารย์ สุชิน อาจหาญ )



A021059

## หัวหน้าภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

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



02105

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# ปริญญานิพนธ์

## เรื่อง เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

### ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR

#### จุดประสงค์

1. เพื่อศึกษาการใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์
2. เพื่อออกแบบ เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน
3. เพื่อนำเครื่องต้นแบบมาสร้างเป็นเครื่องใช้งานจริง ในสถาบันการศึกษาทั่วไป
4. เพื่อศึกษาโปรแกรมที่ใช้กับไมโครคอนโทรลเลอร์

#### ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. สามารถสร้างเครื่องต้นแบบเครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอนได้
2. สามารถใช้โปรแกรมควบคุมการทำงานของไมโครคอนโทรลเลอร์ได้
3. สามารถใช้เครื่องต้นแบบตรวจข้อสอบแบบปรนัยได้ ซึ่งจะสะดวกและรวดเร็วกว่าการตรวจด้วยมือ
4. สามารถเคลื่อนย้ายเครื่องต้นแบบไปใช้งานในสถานที่ต่าง ๆ ได้
5. สามารถเรียกดูคะแนนที่ตรวจและใส่เฉลย พร้อมทั้งรหัสวิชาที่ต้องการจะตรวจ ในเครื่องต้นแบบได้
6. สามารถใช้เป็นเครื่องอำนวยความสะดวกในการตรวจข้อสอบของ ครู-อาจารย์ได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

นายกิตติพงษ์ ศาครสุขศรีฤกษ์

นายเกรียงศักดิ์ เหล็กดี

นายธวัชชัย สยัคพานิช

นายสุรพงษ์ พรสิวกุลวงศ์

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ กิตติพงษ์ มะโน

อาจารย์ วรวิทย์ สมหา

อาจารย์ สุชิน อางหาญ

ปีการศึกษา 2537

## บทคัดย่อ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้เป็นการนำเสนอเครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน โดยใช้ไมโครโปรเซสเซอร์เป็นอุปกรณ์ควบคุมระบบ ซึ่งเป็นเครื่องต้นแบบที่จะนำไปสร้างใช้งานในการตรวจข้อสอบแบบปรนัย ตามสถาบันการศึกษาต่างๆ ไป

เครื่องตรวจข้อสอบนี้มีขีดความสามารถในการตรวจข้อสอบแบบปรนัยโดยใช้เวลาในการตรวจน้อยกว่าการตรวจข้อสอบด้วยมือ เมื่อเทียบในจำนวนกระดาษคำตอบที่เท่ากัน

# ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR

MR.KITTIPONG SAKORNSUKSRIRUK

MR.KREANGSAK LEKDEE

MR.THAWATCHAI SAYADPANICH

MR.SURAPONG PORNSIWAKULVONG

## ADVISOR

MR.KITIPONG MANO

MR.WORAWIT SOMHA

MR.SUCHIN ARTHARN

1994

## ABSTRACT

THIS THESIS PRESENTS AN ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR. THIS SYSTEM CONTROLLED IS BY MICROPROCESSOR. IT IS THE PHOTOTYPE USED FOR CHECK ANSWERSHEET CHOICE PAPER. COMMAND USED IN MANY SCHOOL.

THE ADVANCE OF THIS ANSWERSHEET CHOICE CHECK MACHINE BY CARBON SENSOR USE LESSTIME THAN MANUAL CHECK AT EQUAL PAPER QUANTITIES.

## กิติกรรมประกาศ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้ สำเร็จลุล่วงได้เนื่องจากการให้ความช่วยเหลือจาก ท่านอาจารย์ กิติพงศ์ มะโน, อาจารย์ วรวิทย์ สมหา, อาจารย์ สุชิน อาจหาญ และอาจารย์ประจำภาค วิชาครุศาสตร์วิศวกรรมทุกท่านที่ได้กรุณาให้ข้อเสนอแนะพร้อมทั้งแนวทางในการแก้ไข ปัญหาในการดำเนินงาน รวมถึงเพื่อน ๆ ครุศาสตร์วิศวกรรมรุ่นที่ 15 ทุกคนที่คอยให้กำลังใจ ตลอดมา



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทที่ 1 บทนำ	1
บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการ	3
2.1 โครงสร้างทั่วไปของเครื่องตรวจสอบ	3
2.2 สถาปัตยกรรมของไมโครคอนโทรลเลอร์แบบชิพเดี่ยวตระกูล 51	7
2.3 โครงสร้างของ 8051	9
2.3.1 ตัวประมวลผล	10
2.3.2 หน่วยความจำ	10
2.3.3 อุปกรณ์อินพุตและเอาต์พุต	11
2.4 การจัดการหน่วยความจำของ 8051	12
2.4.1 Program Memory	12
2.4.2 Date Memory	13
2.5 สถาปัตยกรรมของ 8051	14
2.6 การทำงานของ 8051	25
2.7 พอร์ต (ไอซี 8255)	28
บทที่ 3 การออกแบบ	32
3.1 ส่วนของบอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์	32
3.2 ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุตและหน่วยความจำข้อมูล	35
3.3 ส่วนเซ็นเซอร์คาร์บอนและกระดาษคำตอบ	40
บทที่ 4 การทดลองและผลการทดลอง	44
4.1 การทดลองครั้งที่ 1	44
4.2 การทดลองครั้งที่ 2	45
4.3 การทดลองครั้งที่ 3	46
บทที่ 5 สรุปผลการทดลองและวิจารณ์	47
5.1 สรุปผลการทดลอง	47
5.2 แนวทางการพัฒนา	47

เรื่อง	หน้า
ภาคผนวก ก. วิธีใช้เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน	50
ภาคผนวก ข. ไคอะแกรมวงจร	56
ภาคผนวก ค. โฟล์ดวาร์ทการทำงานของโปรแกรม	58
ภาคผนวก ง. โปรแกรม	67
บรรณานุกรม	149



## สารบัญรูปภาพ

รูปภาพ	หน้า
รูปที่ 2.1 แสดงแผนภาพการติดต่อของเครื่องตรวจข้อสอบ	5
รูปที่ 2.2 ไมโครคอนโทรลเลอร์แบบชิพเดี่ยวในตระกูล 51	7
รูปที่ 2.3 โคอะแกรมโครงสร้างของ 8051	9
รูปที่ 2.4 ภาพเสมือนของหน่วยความจำ	10
รูปที่ 2.5 แผนภูมิหน่วยความจำของ 8051	13
รูปที่ 2.6 สถาปัตยกรรมภายในของ 8051	15
รูปที่ 2.7 โคอะแกรมของ 8051 แบบ DIP	16
รูปที่ 2.8 โครงสร้างของพอร์ท 0	17
รูปที่ 2.9 โครงสร้างของพอร์ท 1	18
รูปที่ 2.10 โครงสร้างของพอร์ท 2	19
รูปที่ 2.11 โครงสร้างของพอร์ท 3	20
รูปที่ 2.12 ค่าของรีจิสเตอร์เมื่อเกิดการรีเซท 8051	22
รูปที่ 2.13 วงจรออสซิลเลเตอร์ภายใน 8051	24
รูปที่ 2.14 8051 ทำงานโดยสัญญาณที่มาจากภายนอก	24
รูปที่ 2.15 ลำดับสถานะการทำงานใน MCS-51	27
รูปที่ 2.16 แผนผังโครงสร้างของไอซี 8055	28
รูปที่ 2.17 แผนผังวงจรภายในและการจัดขาของ IC 8255	29
รูปที่ 3.1 แสดงบล็อกโคอะแกรมของเครื่องตรวจข้อสอบ	32
รูปที่ 3.2 แสดงคอนเนคเตอร์ขนาด 40 ขา ของชุดควบคุมพอร์ทอินพุทเอาต์พุท	35
รูปที่ 3.3 แสดงวงจรการใช้งาน 74HTC245 ให้เป็น BUS BUFFER	36
รูปที่ 3.4 แสดงวงจร 74HCT245 ให้เป็น BUFFER สัญญาณ R, RD, ALE และ RESET	36
รูปที่ 3.5 แสดงการนำ 74HCT373 มาใช้เป็นวงจรถ่าย	37
รูปที่ 3.6 แสดงการต่อวงจรเบรกั๊พแรม	38
รูปที่ 3.7 แสดงวงจรการดีโค๊ดเคอร์	39

รูปภาพ	หน้า
รูปที่ 3.8 แสดงวงจรส่วนแสดงผลและคีย์	39
รูปที่ 3.9 ตัวอย่างกระดาษคำตอบของมหาวิทยาลัยรามคำแหง	41
รูปที่ 3.10 แสดงลายวงจรของส่วนเซ็นเซอร์คาร์บอน	42
รูปที่ 3.11 ตัวอย่างกระดาษคำตอบที่ออกแบบใช้งานโดยเฉพาะ	43



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สารบัญตาราง

ตาราง	หน้า
ตารางที่ 2.1 สัญญาควบคุมการกระทำของ 8255	31
ตารางที่ 3.1 การเซ็ท JUMPER เพื่อเลือกใช้งานหน่วยความจำ	33



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# บทที่ 1

## บทนำ

ในปัจจุบันเทคโนโลยีทางการศึกษาได้นำเอาวิทยาการใหม่ ๆ มาใช้กันมากมาย เพื่อเป็นการเพิ่มประสิทธิภาพในการเรียนการสอน ทั้งของนักเรียนและผู้สอนให้ดียิ่งขึ้น เช่นการใช้คอมพิวเตอร์ช่วยสอน หรือการสอนด้วยการจำลองแบบโดยไม่ต้องใช้อุปกรณ์จริง ๆ อีกทั้งในการศึกษาจะต้องมีความรวดเร็วทันต่อสถานการณ์ปัจจุบัน ด้วยเหตุนี้เองการผลิตเครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน จึงถือเป็นนวัตกรรมการศึกษาอีกชิ้นหนึ่งที่ถูกผลิตขึ้น เพื่อเป็นประโยชน์สำหรับผู้สอนในการเพิ่มความสะดวก รวดเร็ว ในการตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน หรือที่เรียกกันอีกอย่างหนึ่งว่ากระดาษคำตอบแบบใช้คอมพิวเตอร์ตรวจ

ซึ่งเครื่องตรวจข้อสอบในปัจจุบันจะนิยมใช้แบบตรวจเช็คด้วยแสง ซึ่งใช้หลักการเซ็นเซอร์ด้วยแสง สแกนผ่านกระดาษคำตอบต่าง ๆ ถ้าพบคาร์บอนดำแสงก็จะถูกสะท้อนกลับมา ซึ่งจะนำมาเปรียบเทียบกับซอฟต์แวร์อีกทีหนึ่ง ซึ่งหลักการดังกล่าว ถ้าเราระบายคำตอบสองคำตอบหรือหลายคำตอบในข้อเดียวกัน ก็อาจจะทำการตรวจสอบไม่ได้ทำให้ได้คะแนนในข้อนั้นไป ซึ่งจะการทุจริตในการสอบได้ง่าย แต่วิธีการตรวจเช็คคาร์บอนโดยตรงซึ่งได้รับหลักการมาจากการกดปุ่มของเครื่องคิดเลข และการเล่นเกมสกด จะสามารถตรวจเช็คได้ว่าในข้อเดียวกันนั้น หากมีการระบายคำตอบมากกว่าหนึ่งคำตอบ หรือไม่มีการระบายคำตอบเลย เครื่องก็จะไม่คิดคะแนนให้ในข้อนั้น ๆ

ขีดความสามารถของเครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอนนี้ สามารถตรวจสอบรหัสประจำตัวนักศึกษา, รหัสประจำวิชา และคำตอบของนักศึกษาที่ตอบในกระดาษคำตอบ แล้วนำค่าเหล่านี้มาเก็บไว้ในหน่วยความจำ เพื่อที่จะสามารถเรียกดูค่าเหล่านี้ได้ อีกทั้งยังสามารถเปลี่ยนแปลงเฉลยข้อสอบได้อีกด้วย ในการใช้เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอนนี้จะช่วยประหยัดเวลา และเพิ่มความสะดวกสบายในการตรวจข้อสอบของผู้สอนอีกด้วย

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้ประกอบด้วย

บทที่ 1 เป็นส่วนเริ่มต้นเนื้อหา จะกล่าวถึงความเป็นมาและความสำคัญของเครื่อง

ตรวจข้อสอบ วัตถุประสงค์ของโครงการ ขอบเขตของโครงการ

บทที่ 2 หลักการเบื้องต้น หรือ ทฤษฎีและหลักการ

เป็นเนื้อหาเกี่ยวกับหลักการและทฤษฎีที่จำเป็นในการออกแบบเครื่องตรวจ

ข้อสอบ

บทที่ 3 การออกแบบ

เป็นวิธีการออกแบบวงจร การจัดโครงสร้าง การประกอบชิ้นส่วนต่าง ๆ ของ

วงจร จนเป็นผลสำเร็จ

บทที่ 4 การทดลองและผลการทดลอง

ประกอบด้วยวิธีที่ใช้ทดลองและผลการทดลองเครื่องตรวจข้อสอบ

บทที่ 5 สรุปผลการทดลอง

เป็นการวิเคราะห์ผลการทดลองที่ได้ เทียบกับทฤษฎี และเสนอแนวทาง

แก้ไขหรือพัฒนาโครงการในโอกาสต่อไป

## บทที่ 2

### ทฤษฎีและหลักการ

#### 2.1 โครงสร้างทั่วไปของเครื่องตรวจสอบ

ข้อสอบในทางปฏิบัติ ส่วนใหญ่จะเป็นแบบอัตนัยและแบบปรนัย สำหรับข้อสอบอัตนัยเป็นปัญหาอยู่มากในการที่จะตัดสินถึงคะแนนที่ควรจะได้รับ เพราะในบางกรณีไม่สามารถจะตรวจสอบได้ว่า สิ่งใดถูกหรือผิดมากนักยเพียงไร แต่ถ้าเป็นแบบปรนัยแล้ว การตรวจให้คะแนนทำได้ง่ายมากและลักษณะของข้อสอบก็ต้องใช้ความสามารถของผู้ออกข้อสอบเป็นอย่างมากจึงจะได้ลักษณะข้อสอบที่ดี ในการสร้างเครื่องตรวจข้อสอบปรนัยนี้ จำเป็นจะต้องมีหลักเกณฑ์ใหญ่คือ การอ่านคำตอบของกระดาษคำตอบนักศึกษาแล้วเปรียบเทียบกับคำตอบที่ถูกต้อง

ปัญหาที่เกิดขึ้นมาจากการเปรียบเทียบคำตอบที่ถูกต้องกับคำตอบของนักศึกษา คือ ต้องผ่านขั้นตอนการอ่านข้อมูลจากกระดาษคำตอบ และการให้คำตอบที่ถูกต้องแก่เครื่องตรวจข้อสอบ สิ่งสำคัญยิ่งคือการประเมินผลและการจัดลำดับขั้นตอนการทำงานการตรวจข้อสอบ สำหรับสิ่งเหล่านี้จะต้องอาศัยวงจรทางอิเล็กทรอนิกส์ ซึ่งโลกแห่งเทคโนโลยีปัจจุบันมีความฉลาดที่มนุษยชาติได้มีการค้นพบกรรมวิธีการรวบรวมวงจรเล็ก ๆ มารวมกันในลักษณะของ IC ( Integrated Circuit ) และการทำงานของวงจรมีแนวโน้มที่จะมีสถานะสอดคล้องตามเงื่อนไขการออกแบบบังคับให้ดำเนินการไปตามวัตถุประสงค์ของการปฏิบัติภารกิจ สิ่งนี้เรียกว่า ไมโครโปรเซสเซอร์ ซึ่งการใช้งานจะกว้างมาก เนื่องจากการทำงานจะมีผลมาจากขั้นตอนที่ถูกกำหนดขึ้นมาซึ่งก็คือ ซอฟต์แวร์ ดังนั้นการดำเนินการของเครื่องตรวจข้อสอบ เป็นลักษณะการใช้งานมีขั้นตอนการปฏิบัติซ้ำ ๆ กัน จึงมีการกำหนดซอฟต์แวร์ที่แน่นอนสำหรับการปฏิบัติงานของไมโครโปรเซสเซอร์ สิ่งที่ใช้เก็บซอฟต์แวร์ก็คือหน่วยความจำ (Memory) ดังนั้นหัวใจของเครื่องตรวจข้อสอบจะต้องประกอบด้วยส่วนที่สำคัญที่สุดสองส่วน ก็คือ ไมโครโปรเซสเซอร์ และ หน่วยความจำ

นอกจากการที่เครื่องจะต้องมีการเก็บส่วนที่เป็นซอฟต์แวร์เพื่อที่จะให้เครื่องปฏิบัติงานตามขั้นตอนแล้ว เครื่องยังต้องมีส่วนที่จะไว้เก็บคำตอบที่ถูกต้อง และข้อมูลของ

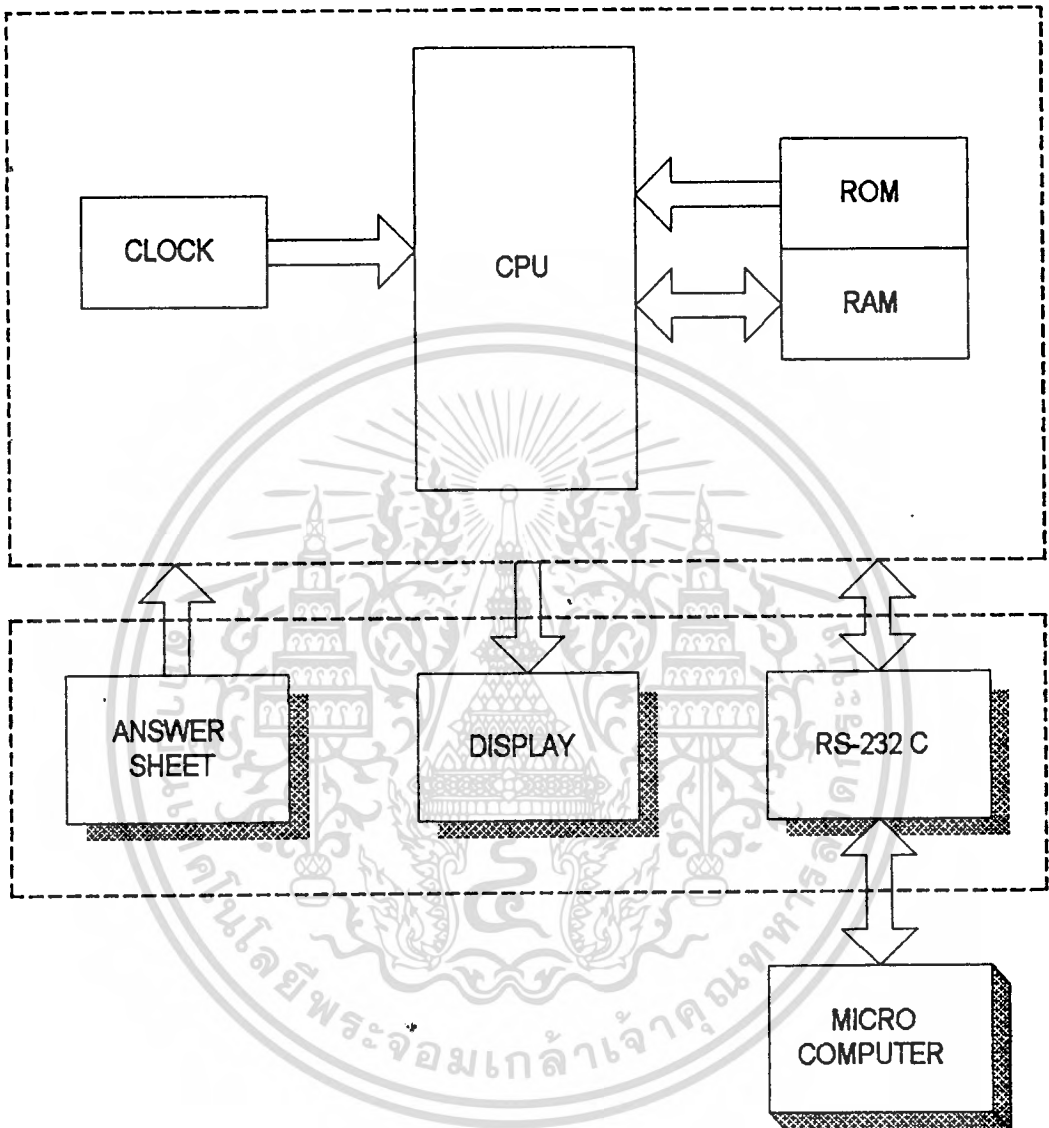
หน่วยความจำนี้สามารถจะแบ่งออกได้เป็น 2 ลักษณะ คือหน่วยความจำแบบถาวรและหน่วยความจำแบบชั่วคราว เพราะการปฏิบัติงานของเครื่องตรวจสอบจะปฏิบัติได้โดยการใช้งานหน่วยความจำทั้งสองแบบนี้ไปพร้อม ๆ กัน ส่วนคำตอบหรือข้อมูลจะมีการเปลี่ยนแปลงไปตลอดเวลา จึงต้องมีการแยกหน่วยความจำนี้ออกมาใช้เป็นหน่วยความจำแบบชั่วคราว สำหรับอุปกรณ์ที่ใช้เก็บข้อมูลแบบถาวร หรือหน่วยความจำแบบถาวรนี้ เราเรียกว่า ROM (Read Only Memory) ซึ่งหน่วยความจำแบบนี้ไม่สามารถเปลี่ยนแปลงข้อมูลได้ในขณะที่ใช้งานอยู่ ชื่อเรียกก็ได้บอกไว้แล้วว่าสามารถอ่านได้เพียงอย่างเดียว ไม่สามารถเขียนข้อมูลลงไปได้ สำหรับหน่วยความจำแบบชั่วคราว หรือส่วนของหน่วยความจำที่สามารถเปลี่ยนแปลงข้อมูลได้ เราเรียกว่า RAM (Random Access Memory) ซึ่งหน่วยความจำแบบนี้สามารถแก้ไขข้อมูลที่อยู่ภายในหน่วยความจำได้

การปฏิบัติงานที่สำคัญของเครื่องคือ การอ่านข้อมูลจากกระดาษคำตอบ การตรวจสอบข้อมูล ระหว่างที่ได้จากกระดาษคำตอบและข้อมูลเฉลยที่ถูกต้องที่จะนำมาใช้เปรียบเทียบ และการแสดงผลถึงการประเมินผลหรือคะแนนของผู้สอบ ดังนั้นเครื่องจะต้องมีการเกี่ยวข้องกับส่วนของการอ่านข้อมูลและส่วนของการแสดงผล ซึ่งจะมีความสัมพันธ์กันโดยตรงกับวงจรที่ทำหน้าที่นั้น ๆ วงจรเหล่านี้ถือได้ว่าเป็นส่วนที่อยู่ภายนอกของระบบไมโครโปรเซสเซอร์ การติดต่อระหว่างข้อมูลกับระบบมีอยู่ 2 แบบคือ

- ข้อมูลจากระบบไปยังอุปกรณ์ภายนอกระบบ เรียกว่า Output Transfer
- ข้อมูลจากอุปกรณ์ภายนอกระบบเข้ามาสู่ระบบ เรียกว่า Input Transfer

การติดต่อแต่ละวงจรเสมือนกับเป็นประตูแต่ละบานจะเปิดให้ข้อมูลออกหรือเข้าสู่ระบบ ลักษณะทางเข้าออกของข้อมูลแต่ละอุปกรณ์หรือวงจรภายนอกเรียกว่า Input Port และ Output Port ดังนั้นในการติดต่อกับทาง Input และ Output Port นั้นจะต้องมีการเลือกได้ว่าจะติดต่อกับอุปกรณ์หรือวงจรภายนอกตัวใด ลักษณะของการเลือกจึงต้องมีหน้าที่สำคัญที่เป็นตัวเลือก ตัวเลือกนี้เราเรียกว่า วงจรดีโคเดอ์ (Decoder)

การทำงานของเครื่องตรวจสอบ จึงมีตัวไมโครโปรเซสเซอร์เป็นส่วนกลางในการดำเนินการรวมวิธีการทำงานทั้งหมด ซึ่งจะดำเนินการตามขั้นตอนซึ่งกำหนดโดยซอฟต์แวร์ที่บรรจุอยู่ในอุปกรณ์พวกรอม (ROM) และเก็บข้อมูลประเภท ที่สามารถจะเปลี่ยนได้ภายในแรม (RAM) โดยการติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอกจะต้องมีส่วนเลือกอุปกรณ์ที่จะติดต่อภายนอก ก็คือส่วนดีโคเดอ์ (Decoder) สำหรับตัวอุปกรณ์ภายนอกที่ใช้ก็จะประกอบด้วย ส่วนอ่านข้อมูล ส่วนแสดงผล และส่วนที่ติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอก ซึ่งแสดงรายละเอียดของ



รูปที่ 2.1 แสดงแผนภาพการติดต่อของเครื่องตรวจข้อสอบ

การทำงานของเครื่องตรวจข้อสอบโดยทั่วไป

โดยลักษณะการออกแบบของเครื่องตรวจข้อสอบ มีความต้องการอยู่ 2 อย่างคือ ต้องการให้เครื่องตรวจข้อสอบนี้ทำงานได้โดยตัวเอง และสามารถติดต่อกับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ได้ การที่เครื่องสามารถจะทำงานโดยตัวเองได้หมายถึง การทำงานหน้าที่ตรวจ

เอกสารนี้... ข้อสอบแบบปกติ ก็มีการใส่คำตอบที่ถูกต้องให้แก่เครื่อง โดยการใส่กระดาษคำตอบแผ่นแม่ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เข้าไป เครื่องก็จะจำคำตอบเอาไว้ แล้วใส่กระดาษคำตอบของนักศึกษาให้เครื่อง เครื่องก็จะทำการอ่านและเก็บคำตอบไปเปรียบเทียบกับคำตอบที่ถูกต้อง จากนั้นเครื่องก็จะแจ้งคะแนนออกมาว่าทำได้เท่าไร ซึ่งรายละเอียดจะได้อธิบายให้ทราบต่อไปในเรื่องของการใช้เครื่อง ส่วนหน้าที่เครื่องสามารถติดต่อกับไมโครคอมพิวเตอร์ได้นั้น จุดมุ่งหมายก็เพื่อที่จะนำคำตอบไปให้คอมพิวเตอร์ หรือคะแนนไปให้แก่คอมพิวเตอร์ เพื่อให้คอมพิวเตอร์จะได้นำข้อมูลไปประเมินผลการสอบของนักศึกษาอีกครั้งหนึ่งคั้งนั้นเครื่องตรวจข้อสอบนี้จึงสามารถใช้งานได้ และกว้างขวางมากพอสมควร

ในการใช้งานของเครื่องนี้ อาจจะพัฒนาความสะดวกสบายบางอย่างให้ได้ผลดียิ่งขึ้น โดยการพัฒนาทางด้านซอฟต์แวร์ภายในเครื่องให้สะดวกเพิ่มตามความสามารถในการพัฒนาจุดใหญ่ของการพัฒนาก็เพียงเป็นการเปลี่ยนแปลงทางซอฟต์แวร์เท่านั้น เพราะสิ่งสูงสุดที่ได้รับประโยชน์จากงานด้านไมโครโปรเซสเซอร์อย่างหนึ่งก็คือ การเปลี่ยนแปลงหรือพัฒนาส่วนของซอฟต์แวร์โดยไม่ต้องยุ่งเกี่ยวกับฮาร์ดแวร์เลย คั้งนั้นการพัฒนาซอฟต์แวร์ก็สามารถจะทำให้การใช้งานต่างๆเปลี่ยนไปได้เลย

เนื่องจากระบบทางเครื่องกลไกเป็นสิ่งสำคัญในการกำหนดราคาของเครื่องนี้ และเป็นส่วนที่ยุ้งยากที่สุด คั้งนั้นการออกแบบทางระบบเครื่องกลไกจึงเป็นลักษณะของผู้ใช้เป็นผู้นำกระดาษสอดเข้าไป แล้วเครื่องก็จะเลื่อนกระดาษเข้าไปเอง มิฉะนั้นการออกแบบลักษณะคล้ายเครื่องพิมพ์คือ มีการนำกระดาษเข้าเครื่องด้วยตัวมันเองจะต้องมีระบบลมเข้ามาใช้ ซึ่งทำให้ผิดวัตถุประสงค์การสร้างเครื่องนี้ ส่วนการใช้ร่วมกับคอมพิวเตอร์ก็สามารถที่จะใช้กับเครื่องใดก็ได้ถ้าเครื่องนั้นมีระบบ RS-232 C อยู่แล้ว เป็นการนำคอมพิวเตอร์มาใช้ประโยชน์ร่วมกัน เพื่อลดขั้นตอนการทำงานของคุณกลไกได้อย่างมาก

## 2.2 สถาปัตยกรรมของไมโครคอนโทรลเลอร์แบบชิพเดี่ยวตระกูล 51

( Single Chip Microcontroller system 51 family Architectural )

ไมโครคอนโทรลเลอร์แบบชิพเดี่ยว (Single Chip Microcontroller) คือไมโครคอมพิวเตอร์แบบที่มีขนาดเล็กโดยบรรจุไว้ในแผงวงจรรวม (Integrated Circuit) เพียงชิพเดี่ยวเหมาะสำหรับงานควบคุมอุปกรณ์อื่น ๆ แบบอัตโนมัติ เพราะผู้ใช้สามารถเขียนโปรแกรมควบคุมการทำงานได้ตามต้องการ ไมโครคอนโทรลเลอร์แบบชิพเดี่ยวตระกูล 51 หรือ MAS 51

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

อันได้แก่ เบอร์ 8051 และ 8052 ซึ่งมีโครงสร้างและชุดคำสั่งแตกต่างกันเพียงเล็กน้อยดัง  
ตารางในรูปที่ 2.2

Device	ROMless Version	EPROM Version	ROM Bytes	RAM Bytes	8-Bit I/O Ports	16-Bit Timer/Counters	Programmable Counter Array (PCA)	UART	Serial Expansion Port (SEP)	Global Serial Channel (GSC)	DMA Channels	A/O Channels
8051	8031	—	4K	128	4	2		✓				
8051AH	8031AH	8751H 8751UH	4K	128	4	2		✓				
8052AH	8032AH	8752BH	8K	256	4	3		✓				
80C51BH	80C31BH	87C51	4K	128	4	2		✓				
80C51FA	80C51FA	87C51FA	8K	256	4	3	✓	✓				
80C51FB	80C51FA	87C51FB	16K	256	4	3	✓	✓				
80C51GA	80C51GA	87C51GA	4K	128	4	2		✓	✓			8
80C152JA	80C152JA	—	8K	256	5	2		✓				2
—	80C152JB	—	—	256	7	2		✓		✓		2
80C152JC	80C152JC	—	8K	256	5	2		✓		✓		2
—	80C152JD	—	—	256	7	2		✓		✓		2
80C451	80C451	—	4K	128	7	2		✓				
80C452	80C452	87C452P	8K	256	5	2		✓				

รูปที่ 2.2 ไมโครคอนโทรลเลอร์แบบชิพเดี่ยวในตระกูล 51

จากตารางในรูปที่ 2.2 แต่ละคอลัมน์จะบอกถึงคุณสมบัติหรือ โครงสร้างของไมโครคอนโทรลเลอร์แต่ละเบอร์ในตระกูล MCS51 เช่นมี RAM ถ้าเป็นรุ่นที่ไม่มี ROM อยู่ภายในจะเป็นเบอร์อะไร หรือถ้าเป็นรุ่นที่มีหน่วยความจำสำหรับโปรแกรมเป็นแบบ EPROM จะเป็นเบอร์อะไร เช่นในบรรทัดแรกจะบอกว่า 8051 มี ROM อยู่ภายในขนาด 4 กิโลไบต์ แต่ถ้าเป็นเบอร์ 8031 จะไม่มี ROM ขนาด 4 กิโลไบต์อยู่ภายในนอกจากนี้ในตารางยังจะบอกว่าไมโครคอนโทรลเลอร์นั้นพอร์ตสำหรับอ่านเขียนข้อมูลขนาด 8 บิต อยู่กี่ชุด (8 bit I/O Port) มี Timer/Counters ขนาด 16 บิตกี่ชุด (16 Bit Timer/Counters) และยังบอกถึงคุณสมบัติอื่น ๆ อีก ทำให้ผู้ใช้สามารถเลือกใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์แต่ละเบอร์ให้เหมาะสมกับการใช้งานได้อย่างดีที่สุด

MCS-51 ผลิตโดยบริษัท Intel มีการทำงานเป็นแบบ 8 บิต หมายความว่าส่วนที่ทำงานที่ในการคำนวณ (Arithmetic Logic Unit, ALU) จะทำงานสูงสุดที่ละ 8 บิต

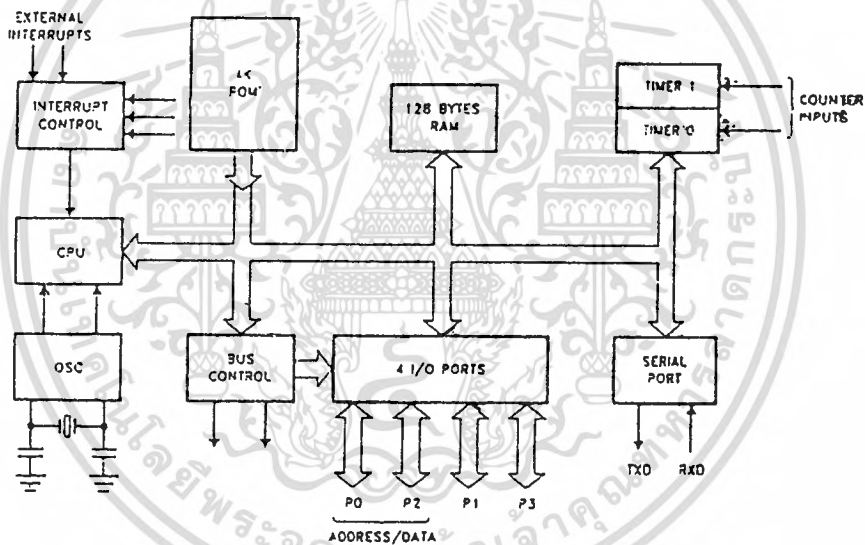
- 1.สามารถนำเอาข้อมูลมา AND,OR หรือทำComplement ทั้งแบบทีละ8บิตและ 1บิต
- 2.สามารถใช้กับหน่วยความจำสำหรับโปรแกรม (Program Memory) ซึ่งเป็นหน่วยความจำที่ใช้สำหรับเก็บคำสั่งชุดที่จะให้ MCS-51 ทำงาน ได้สูงสุด 64 กิโลไบต์ (Kilobyte) (61 x 11024 ไบต์) ทำให้เขียนโปรแกรมควบคุมการทำงานได้มาก
- 3.สามารถต่อกับหน่วยความจำสำหรับข้อมูล (Data Memory) ซึ่งเป็นหน่วยความจำสำหรับเก็บข้อมูลในระหว่างการทำงานของโปรแกรมได้สูงสุด 64 กิโลไบต์
- 4.ใน 8051 และ 8751 มีหน่วยความจำสำหรับโปรแกรมจำนวน 4 กิโลไบต์ (ใน 8052 และ 8752 มีหน่วยความจำสำหรับโปรแกรมจำนวน 8 กิโลไบต์) อยู่ในวงจรรวมทำให้ไม่ต้องต่อหน่วยความจำสำหรับโปรแกรมอยู่ภายนอก ระบบรวมทั้งหมดจึงมีขนาดเล็กและสัญญาณรบกวนจากภายนอกจะทำให้ MCS-51 ทำงานผิดพลาดได้ยาก
- 5.มีพอร์ทแบบขนาน (Parallel Port) สำหรับข้อมูลเข้าและออกจำนวน 32 บิต ที่มีข้อมูลอยู่แต่ละบิตเป็นอิสระต่อกัน
- 6.มีวงจร Timer/Counter ขนาด 16 บิต 2 ชุด (8052 มี 3 ชุด) ที่ทำงานในโหมดต่าง ๆ ได้ถึง 4 โหมด
- 7.มี Universal Asynchronous Receiver Transmitter (UART) สำหรับรับ - ส่งข้อมูลอนุกรม (Serial)แบบ Full duplex ที่สามารถเลือกรูปแบบการรับ-ส่งข้อมูลได้ 4 แบบ
- 8.มีแหล่งกำเนิดสัญญาณของขัดจังหวะการทำงานของโปรแกรม (Interrupt Request Signal) 6 แหล่ง ซึ่งสามารถทำกระโดดไปทำงานตอบสนองการขัดจังหวะ (Interrupt Service Routine) ได้ต่าง ๆ กัน 5 ตำแหน่ง
- 9.สามารถเลือกการทำงานให้อยู่ในโหมดของ Idle และ Power Down ซึ่งจะประหยัดการใช้กำลังไฟในการทำงาน ซึ่งจากข้อดีดังกล่าว จึงทำให้ MCS-51 เป็นที่นิยมนำมาใช้ในการควบคุมระบบอัตโนมัติมากคุณสมบัติดังกล่าวบรรจุไว้ในวงจรรวมเดี่ยว (Single Chip) ขนาด 40 ขา ดังนั้นจึงสามารถออกแบบให้ระบบทั้งหมดมีขนาดเล็ก และการที่ทั้งหมดบรรจุอยู่ในวงจรรวมเดี่ยว จึงทำให้การตรวจสอบหาข้อผิดพลาดในระบบง่ายไม่สลับซับซ้อน รวมทั้งลดปัญหาเรื่องการที่มีสัญญาณรบกวนในระบบจนทำให้การทำงานผิดพลาดไป แต่การที่จะนำเอา MCS-51 มาใช้ในงานได้จำเป็นต้องศึกษาและทำความเข้าใจถึงโครงสร้างองค์ประกอบของ MCS-51 เสียก่อนแล้วจึงจะเขียนโปรแกรมเพื่อควบคุมการทำงานของ MCS-51 โดยใช้ 8051 เป็นตัวอธิบาย เพราะไมโครคอนโทรลเลอร์ในตระกูลนี้จะแตกต่างกันเพียงเล็กน้อยเท่านั้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2.3 โครงสร้างของ 8051

ภายใน 8051 จะประกอบขึ้นด้วย GATE ต่าง ๆ เช่น AND, OR, NOT ซึ่ง GATE เหล่านี้จะถูกนำมาออกแบบให้มีหน้าที่การทำงานต่างๆ เช่น วงจรถอดรหัสคำสั่ง (Instruction Decoder) วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา (Clock Signal Generator) โครงสร้างภายในของ 8051 จะประกอบขึ้นด้วยส่วนย่อย ๆ ดังโคอะแกรมในรูปที่ 2.3

โคอะแกรมในรูปที่ 2.3 เป็นโครงสร้างใหญ่ ๆ ของ 8051 เนื่องจากลักษณะของ 8051 เป็นคอมพิวเตอร์จึงประกอบด้วย 3 ส่วนหลัก ๆ คือ

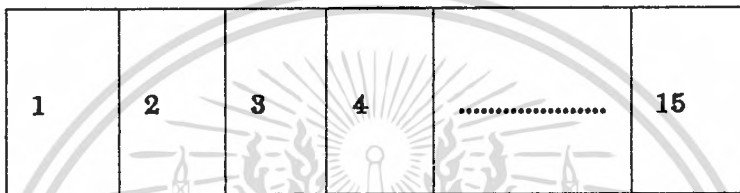


รูปที่ 2.3 โคอะแกรมโครงสร้างของ 8051

**2.3.1 CPU (Central Processing Unit)** หรือตัวประมวลผล ส่วนนี้จะมีวงจรที่ทำหน้าที่สร้างสัญญาณควบคุมในการติดต่อกับส่วนอื่น ๆ เรียกว่าวงจรควบคุม (Control Unit) สัญญาณที่สร้างจากวงจรควบคุมได้แก่สัญญาณสำหรับการติดต่อกับหน่วยความจำ, อุปกรณ์รับข้อมูลเข้าหรือส่งข้อมูลออกจากตัว 8051 ซึ่งส่วนควบคุมด้วยการสร้างสัญญาณควบคุมจากส่วน CPU นี้จะทำการสร้างสัญญาณโดยการถอดรหัสจากคำสั่ง (Instruction) ตามที่กำหนดไว้ และสัญญาณที่สร้างขึ้นมาจะอ้างอิงกับสัญญาณนาฬิกาที่สร้างจากวงจรถอดรหัสสัญญาณนาฬิกาเพื่อให้อุปกรณ์ทุก ๆ ส่วนในวงจรทำงานประสานกัน (Synchronize) อย่างถูกต้อง

ใน CPU นี้ยังประกอบด้วยส่วนย่อยอีกส่วนที่เรียกว่าส่วนประมวลผล (Arithmetic Logic Unit) ส่วนนี้จะทำหน้าที่ประมวลผลข้อมูลเช่น การบวก, ลบ, คูณ หรือหารข้อมูลแล้วนำผลลัพธ์ไปเก็บไว้ในรีจิสเตอร์หรือหน่วยความจำที่ต้องการ

2.3.2 หน่วยความจำ (Memory) มีไว้สำหรับจดจำข้อมูล ถ้าจะให้เห็นภาพพจน์ของหน่วยความจำได้ดีก็คือ หน่วยความจำเปรียบเหมือนกล่องเก็บเอกสารจำนวนมากที่นำมาต่อเรียงกันไว้ แต่ละกล่องก็มีเอกสาร 1 แผ่น ดังรูปที่ 2.4 มีกล่องเอกสารทั้งหมด 15 กล่อง



รูปที่ 2.4 ภาพเสมือนของหน่วยความจำ

ถ้าต้องการเอาเอกสารจากกล่องใด หรือเอาเอกสารไปเก็บที่กล่องใดจะต้องรู้หมายเลขของกล่องข้อมูลเสียก่อนซึ่งถ้าเป็นหน่วยความจำ แล้วหมายเลขกล่องก็คือตำแหน่งความจำหรือแอสแอดเรส (Address) นั่นเอง การเอาข้อมูลไปเก็บในหน่วยความจำเรียกว่าการเขียน (Write) ข้อมูล และการเอาข้อมูลออกจากหน่วยความจำจะเรียกว่าการอ่าน (Read) ข้อมูล ซึ่งแต่ละตำแหน่งของหน่วยความจำจะเก็บข้อมูลได้เพียงค่าเดียวเท่านั้นในไมโครโปรเซสเซอร์ทั่วไปรวมทั้ง 8051 นั้นข้อมูลในแต่ละตำแหน่งของหน่วยความจำจะมีค่าได้เพียง 8 หลักของเลขฐาน 2 (8 บิต เท่ากับ 1 ไบท์) แต่จำนวนตำแหน่งที่จะเก็บข้อมูลมีค่าได้ระหว่าง 0 ถึง 255 (00000000 ถึง 11111111 ในเลขฐาน 2) แต่จำนวนตำแหน่งที่จะเก็บข้อมูลได้ขึ้นกับไมโครโปรเซสเซอร์แต่ละเบอร์ การติดต่อกับหน่วยความจำจะต้องมีสัญญาณ 3 กลุ่ม คือ

- แอสแอดเรสหรือค่าตำแหน่งที่ต้องการติดต่อกับหน่วยความจำ ใน 8051 จะติดต่อกับหน่วยความจำประเภท Program Memory หรือ Data Memory ได้สูงสุดชนิดละ 65536 ตำแหน่ง ดังนั้นการอ้างอิงแต่ละตำแหน่งของหน่วยความจำจะต้องใช้เส้นแสดงตำแหน่งในเลขฐาน 2 ทั้งหมด 16 เส้น ( $2^{16}$  เท่ากับ  $64 \times 1024$ )

- ข้อมูลที่จะอ่านหรือเขียนกับหน่วยความจำที่ตำแหน่งในข้อ 1
- สัญญาณควบคุมที่จะส่งไปยังหน่วยความจำ เพื่อบอกกับหน่วยความจำว่าต้องการ

อ่านหรือเขียนข้อมูล

สัญญาณเหล่านี้จะถูกวงจรควบคุมภายใน 8051 สร้างมาจากวงจรลอจิกของคำสั่งที่ 8051 อ่านจากหน่วยความจำ Program Memory เข้าไปทำงานนั่นเอง ในรูปที่ 2.2 หน่วยความจำได้แก่ 4K ROM และ 128 Byte RAM ซึ่งขนาดของหน่วยความจำนี้มีขนาดต่าง ๆ กันตามเบอร์ไมโครคอนโทรลเลอร์ และจะอธิบายโดยละเอียดในข้อ 2.2.3

**2.3.3 อุปกรณ์อินพุตและเอาต์พุต (Input/Output Device)** เป็นส่วนที่จะใช้ส่งข้อมูลเข้าหรือออกจาก 8051 ทำให้ 8051 ติดต่อกันภายนอกได้ ดังในไดอะแกรมรูปที่ 2.2 อุปกรณ์อินพุตและเอาต์พุตได้แก่ 4 I/O Port, Timer 0, Timer 1, Serial Port การทำงานของแต่ละส่วนมีดังนี้

- 4 I/O Port คือ คำว่าพอร์ทหมายถึงจุดที่จะติดต่อกับส่วนที่อยู่ภายนอก 4 I/O Port ของ 8051 เป็นที่ใช้สำหรับรับ-ส่งข้อมูลซึ่งเป็นสัญญาณดิจิทัลเข้าหรือออกจากตัว MCS-51 พอร์ทมีทั้งหมด 4 พอร์ท โดยแต่ละพอร์ทจะรับ-ส่งข้อมูลได้ 8 บิต มีพอร์ท P0,P1,P2 และ P3 บางพอร์ทจะใช้ทำงานมากกว่า 1 อย่างก็ได้ เช่น พอร์ท P0 และ P2 จะใช้รับส่งข้อมูล เมื่อติดต่อกับหน่วยความจำได้คีย์ แต่สิ่งเหล่านี้ไม่ได้เกิดขึ้นในเวลาเดียวกัน แต่จะใช้วิธีการทำงานตามลำดับโดยควบคุมจากสัญญาณควบคุม (Control) ที่ลอจิกมาจากแต่ละคำสั่งที่ให้คอมพิวเตอร์ทำงานนั่นเอง และสัญญาณทั้งหมดจะอ้างอิงกับจากสัญญาณนาฬิกา

- Timer 0 และ Timer 1 เป็นวงจรมับที่สามารถกำหนดให้ทำการนับจำนวนไซเคิลของสัญญาณที่ต่อจากภายนอก 8051 หรือจำนวนไซเคิลของสัญญาณนาฬิกาภายใน 8051 ก็ได้ คำจากการนับจะถูกอ่านหรือตั้งค่าเริ่มต้นของการนับได้โดย CPU

- Serial Port หรือพอร์ทอนุกรม CPU จะอ่านและเขียนข้อมูลกับ Serial Port เป็นแบบ 8 บิต แต่ข้อมูลจะถูกส่งออกจาก 8051 เรียงไปที่ละบิตออกทางขา TXD และในการรับข้อมูลเข้าก็จะรับเข้ามาที่ละบิตทางขา RXD แล้วจัดเรียงใหม่เป็น 8 บิต เพื่อให้ CPU อ่านไปใช้งานต่อไป

8051 มีพอร์ทให้ใช้งานได้หลายแบบทำให้สะดวกแก่การนำไปใช้งานต่าง ๆ มากมาย การจะนำพอร์ทเหล่านี้ไปใช้งานได้จะต้องเขียนโปรแกรมขึ้นมาควบคุมที่จะได้กล่าวต่อไป

## 2.4 การจัดการหน่วยความจำของ 8051

หน่วยความจำของ 8051 แบ่งออกไว้เป็น 2 แบบ ตามลักษณะของการทำงานคือ

**2.4.1 Program Memory** เป็นหน่วยความจำที่ใช้เก็บคำสั่งในรูปรหัสภาษาเครื่อง (Machine Language) ซึ่งต้องการให้ 8051 ทำงาน เมื่อ 8051 ทำงานก็จะอ่านข้อมูลที่เก็บในไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หน่วยความจำประเภทนี้เข้าไปถอดรหัสแล้วสร้างสัญญาณควบคุมส่วนอื่น ๆ ตามการทำงานของแต่ละคำสั่งนั้น หน่วยความจำแบบนี้จะต้องเป็นแบบ Read Only Memory (ROM) และผู้ใช้ต้องเขียนข้อมูลในแต่ละตำแหน่งของหน่วยความจำเป็นรหัสภาษาเครื่องของ 8051 ตามลำดับการทำงานที่ต้องการ (หน่วยความจำแบบ ROM เป็นแบบ Non volatile ซึ่งเมื่อปิดไฟแล้วข้อมูลก็ไม่มีผลสูญหาย) การเขียนข้อมูลลงไปบน ROM จะต้องใช้เครื่องมือพิเศษ ในระหว่างการทำงานของ 8051 ผู้ใช้จะไม่สามารถใช้คำสั่งทำการเขียนข้อมูลลงในหน่วยความจำแบบนี้ได้ จำนวนตำแหน่งสูงสุดของหน่วยความจำแบบนี้ที่ 8051 จะใช้งานได้คือ 65536 ตำแหน่ง ค่าของตำแหน่ง (Address) จะเขียนเป็นเลขฐาน 16 ได้ตั้งแต่ 0000H ถึง FFFFH หน่วยความจำ ตำแหน่ง 0000H ถึง 0FFFFH จำนวน 4 กิโลไบต์ นั้นผู้ใช้จะเลือกได้ว่าเป็นตำแหน่งของ ROM ที่อยู่ภายในหรือภายนอก 8051 (ไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์อื่น ๆ เช่น 8052 จะมีขนาดของ ROM ส่วนนี้ได้ถึง 8 กิโลไบต์ ตำแหน่ง 0000H ถึง 1FFFFH) ถ้าต้องการให้ 8051 ทำงานตามคำสั่งที่เก็บไว้ใน ROM ภายใน 8051 ก็ให้ป้อนสัญญาณสถานะลอจิก High (1) เข้าที่ขา EA ของ 8051 แต่ถ้าต้องการให้ทำงานในโปรแกรมที่เก็บไว้ใน ROM ภายนอก 8051 ก็ให้ต่อลอจิก Low (0) เข้าที่ขา EA ของ 8051 ส่วนหน่วยความจำที่ตำแหน่ง 1FFFFH ถึง FFFFH จะต้องอยู่ภายนอก 8051 เสมอ ดังแสดงในแผนภูมิหน่วยความจำ (Memory Map) ในรูปที่ 2.4

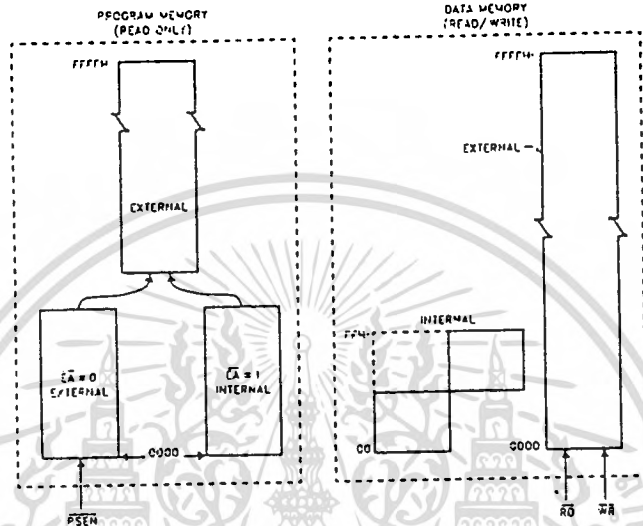
Internal Memory หมายถึง หน่วยความจำนั้นอยู่ภายใน 8051 นั้น โดยโครงสร้างและรหัสคำสั่งจะเหมือนกันทุกประการแตกต่างกันที่

- 8031 จะไม่มี ROM ขนาด 4 กิโลไบต์อยู่ภายใน ผู้ใช้จะต้องเลือกการใช้งาน Program Memory อยู่ภายนอกวงจรรวมทั้งหมด 64 กิโลไบต์

- 8051 จะมี ROM ขนาด 4 กิโลไบต์อยู่ภายใน ถ้าต้องการเก็บคำสั่งควบคุมการทำงานไว้ในหน่วยความจำส่วนนี้ จะต้องส่งโปรแกรมคำสั่งไปให้โรงงานผู้ผลิตทำการเขียนใส่ใน ROM ให้ตั้งในขั้นตอนของการผลิตวงจรรวม ผู้ใช้ไม่สามารถแก้ไขโปรแกรมได้เอง โดยการต่อ ROM ไว้ภายนอก แล้วต่อขา EA ของ 8051 ไว้กับสัญญาณที่มีสถานะลอจิกเป็น 0

- 8751 จะมีหน่วยความจำขนาด 4 กิโลไบต์ เป็น EPROM (Erasable Program Read Only Memory) อยู่ภายในวงจรรวมเอาไว้ ใช้เก็บโปรแกรมคำสั่งที่จะให้ 8751 ทำงาน ผู้ใช้สามารถเขียนคำสั่งลงไปบน EPROM ได้เองโดยใช้เครื่องมือที่เรียกว่าเครื่องโปรแกรม EPROM (EPROM Programmer) และผู้ใช้สามารถแก้ไขโปรแกรมที่อยู่ใน EPROM ได้โดยการล้างข้อมูลในทุกตำแหน่งของ EPROM ออกด้วยการฉายแสงอุลตราไวโอเล็ต (Ultraviolet) ผ่านกระจกใสบนวงจรรวมเข้าไปยังวงจรรวมใน ตามเวลาที่กำหนดในคู่มือเฉพาะ (Data sheet)

ของ 8751 จากนั้นก็ใช้เครื่องโปรแกรม EPROM เขียนโปรแกรมลงไปใหม่ 8751 นี้จะแสดง  
มากสำหรับการพัฒนาโปรแกรม



รูปที่ 2.5 แผนภูมิหน่วยความจำของ 8051

2.4.2 Data Memory เป็นหน่วยความจำที่ 8051 จะใช้สำหรับพัก, เก็บข้อมูล แล้ว  
 เรียกมาใช้ใหม่ในระหว่างการทำงานของ 8051 การอ่านหรือเขียนข้อมูลจากหน่วยความจำจะ  
 กระทำโดยคำสั่งที่เก็บไว้ใน Program Memory หน่วยความจำแบบนี้เป็นประเภท RAM  
 (Random Access Memory) ถ้ามีไฟเลี้ยงอยู่ข้อมูลที่เก็บไว้จะไม่สูญหาย แต่ถ้าปิดเครื่องไม่จ่าย  
 ไฟให้แก่ RAM แล้ว ข้อมูลใน RAM ก็จะถูกสูญหายไป การสูญหายของข้อมูลไม่ได้หมายความว่า  
 ไม่มีอยู่เลยแต่เป็นการที่มีข้อมูลใหม่ซึ่งไม่ใช่ข้อมูลที่เก็บไว้เดิมเข้ามาอยู่แทนที่ เช่นเดิมเก็บ  
 ข้อมูล 18H ไว้ที่ตำแหน่ง 1900H เมื่อปิดไฟแล้วเปิดใหม่ข้อมูลที่ตำแหน่ง 1900H จะไม่ใช่ 18  
 H อาจเป็นค่าอะไรก็ได้ ซึ่งเรียกการเกิดลักษณะแบบนี้ว่าข้อมูลสูญหายไป หน่วยความจำแบบ  
 Data Memory ของ 8051 จะมีอยู่ 2 ชุด ชุดหนึ่งอยู่ภายใน 8051 จำนวน 128 ไบต์ที่ตำแหน่ง  
 00H ถึง 9FH (เบอร์ 8052 จะมี 256 ตำแหน่ง 00H ถึง FFH) และอีกชุดหนึ่งจะต้องต่ออยู่ภาย  
 นอกของวงจรรวม 8051 มีได้สูงสุด 65536 ไบต์ (64 กิโลไบต์) อยู่ที่ตำแหน่ง 0000H ถึง  
 FFFFH ดังแสดงในรูปที่ 31 หน่วยความจำแบบ Data Memory ภายใน 8051 ที่ตำแหน่ง 80H  
 ถึง FFH นั้นไม่ได้มีอยู่ทุกตำแหน่ง จะมีเฉพาะในบางตำแหน่งซึ่งเรียกหน่วยความจำบาง

ตำแหน่งนี้ว่า Special Function Register (SFR) เพราะจะใช้หน่วยความจำเหล่านี้สำหรับงานพิเศษเท่านั้น แต่ละตำแหน่งของหน่วยความจำแบบ SFR นี้อาจเป็น RAM หรือวงจรถับ (Counter) วงจรตั้งเวลา (Timer) ก็ได้เช่นเป็น Timer 0, Timer 1 ดังนั้นใน 8051 จึงไม่ถือว่า SFR เป็น Data Memory ถ้าเป็น 8052 ซึ่งมี Data Memory ขนาด 256 ไบต์ จะใช้บางตำแหน่งของหน่วยความจำช่วงตำแหน่ง 80H ถึง FFH เป็น SFR ส่วนตำแหน่งอื่นที่เหลือก็เป็น RAM เหมือนกับหน่วยความจำช่วง 00H ถึง 7FH นั่นเอง

## 2.5 สถาปัตยกรรมของ 8051

ในตอนนี้ ได้กล่าวถึงโคแอสแกรมภายในของ 8051 อย่างกว้าง ๆ ซึ่งพอจะบอกได้โดยสังเขปว่าประกอบด้วยส่วนใหญ่ ๆ อะไรบ้าง ในรูปที่ 2.6 เป็นสถาปัตยกรรมภายในของ 8051 ซึ่งจะอธิบายถึงส่วนย่อย ๆ ของภายใน 8051 เพียงชีพเดียว และสัญญาณจากภายในจะต่อสู่ภายนอกทางขา (Pin) ของ 8051 ที่มีอยู่ 40 ขา ดังรูปที่ 2.7

8051 ไมโครคอนโทรลเลอร์ที่บรรจุอยู่ในวงจรรวมแบบ Dual Inline Package (DIP) ซึ่งแต่ละข้างของ 8051 มีขาอยู่ข้างละ 20 ขานั้นจะใช้งานต่าง ๆ กันดังนี้คือ

Vcc

ขา 40 เป็นขาที่ต้องป้อนไฟเลี้ยง +5 โวลต์เข้าไปเพื่อให้วงจรรวมทำงานได้ระดับโวลเตจของลอจิก 0 และ 1 ของ 8051 จึงต่อเข้ากับอุปกรณ์ลอจิกแบบ TTL ได้โดยตรง

Vss

ขา 20 เป็นขาที่ต้องต่อกับกราวด์ (Ground) ของแหล่งจ่ายไฟ การต่ออุปกรณ์ทั้งหมดจะต้องมีกราวด์ของอุปกรณ์ต่อเข้าด้วยกัน

Port 0

เป็นพอร์ทขนานขนาด 8 บิต อยู่ที่ขา 39 ถึง 32 เริ่มจากบิต 0 ถึง บิต 7 ตามลำดับในรูปที่ 2.14 แต่ละขาจะเขียนว่า P0.0, P0.1,.... P0.7 นั้น P0.7 หมายถึงบิต 7 ของพอร์ท 0 ซึ่งเป็นบิตที่มีนัยสำคัญสูงสุด (Most Significant) และ P0.0 คือ บิต 0 ของพอร์ท 0 เป็นบิตที่มีนัยสำคัญต่ำสุด (Least Significant) พอร์ท 0 นี้ใช้ได้ทั้งการรับ - ส่ง ตำแหน่งและข้อมูลกับหน่วยความจำหรือใช้เป็นพอร์ทรับ - ส่งข้อมูลก็ได้ ข้อมูลที่ส่งออกทางพอร์ท 0 จะถูก Latch ไว้ที่ขาของพอร์ทโครงสร้างแต่ละบิตของพอร์ท 0 เป็นแบบ Open Drain Bidirectional ดังรูป

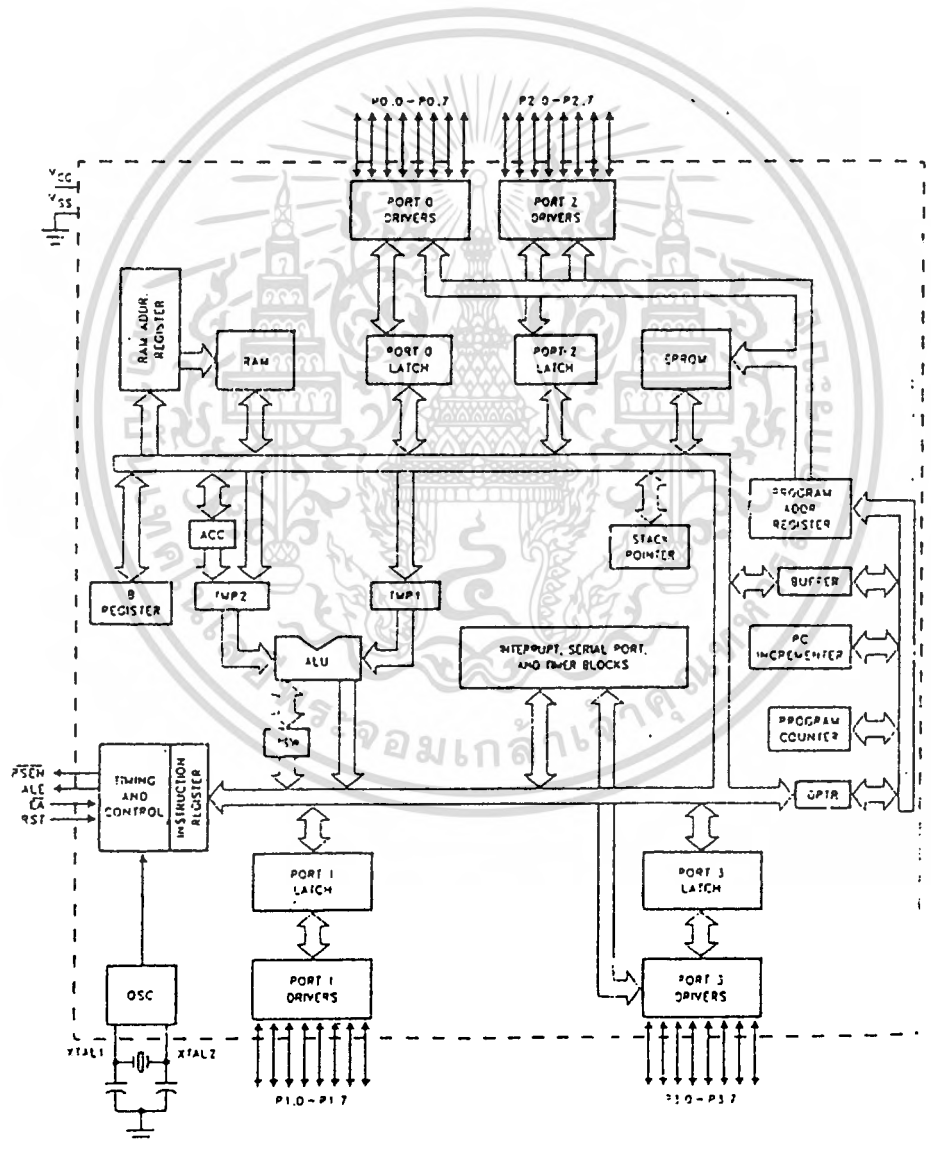
ที่ 2.8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

**ห้องสมุด**  
คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ในรูปที่ 2.8 เมื่อเปรียบเทียบกับรูปที่ 2.6 ส่วนที่ 1 ของรูป 2.8 ก็คือ Port 0 Latch ในรูปที่ 2.6 และส่วนที่ 2 ของรูป 2.8 ก็คือ Port 0 Driver ของรูปที่ 2.6 นั่นเอง

จากโครงสร้างในรูปที่ 2.8 เมื่อมีคำสั่งการเขียนข้อมูลมายังพอร์ท 0 ข้อมูลจาก Internal Data Bus จะถูก Latch ไว้ที่ D-FF โดยสัญญาณ "Write to Latch" ที่ถูกสร้างมาจาก ส่วน Timing and Control และในการอ่านข้อมูลจากพอร์ท 0 จะอ่านได้ 2 แบบ คือ การอ่าน



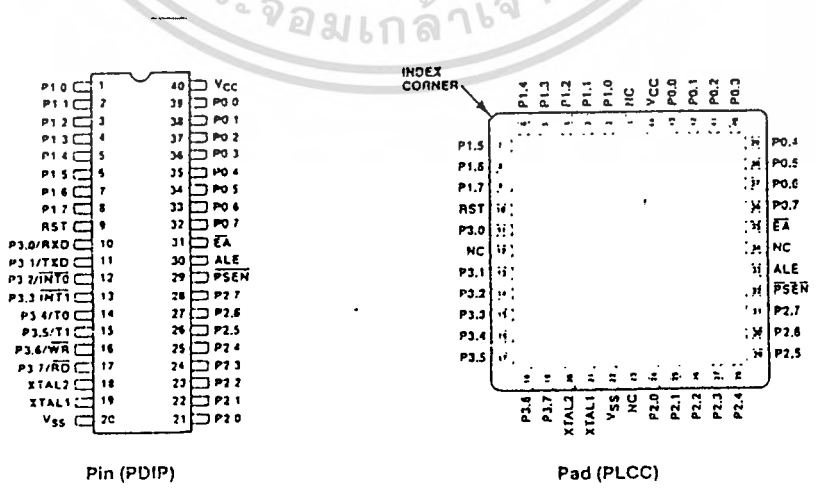
ข้อมูลที่ส่งไปไว้ที่พอร์ทก็จะมีสัญญาณ Read Latch มาเพื่ออ่านข้อมูลจาก D-FF กลับเข้ามายัง Internal Data Bus การอ่านข้อมูลอีกแบบก็คือการอ่านสถานะของสัญญาณที่เข้ามาทางพอร์ท 0 ก็จะมีสัญญาณ Read Pin มาควบคุมการอ่านพอร์ท 0 จะใช้งานหลายอย่างดังนี้

1. ใช้สำหรับส่งตำแหน่งหน่วยความจำภายนอกที่ต้องการติดต่อกับ ตำแหน่งหน่วยความจำสูงสุดที่จะติดต่อก็ได้ก็คือ 64 kbyte จึงมีค่าตำแหน่งหน่วยความจำ 16 บิต ของเลขฐาน 2 ค่าตำแหน่งหน่วยความจำ 8 บิตล่างจะถูกส่งไปทางพอร์ท 0 และ 8 บิตบนจะส่งออกไปทางพอร์ท 2

2. ใช้รับ-ส่งข้อมูลกับ Data Memory หรือ ใช้รับข้อมูลจาก Program Memory

3. ใช้รับ - ส่งข้อมูลผ่านทางพอร์ทโดยตรง ในกรณีที่ไม่มีการใช้หน่วยความจำของ Program Memory หรือ Data Memory ภายนอก

วงจรภายในส่วน Timing and Control จะเป็นตัวสร้างสัญญาณมาควบคุมวงจร ในรูปที่ 2.8 เพื่อให้การทำงานแต่ละอย่างข้างต้น เมื่อแต่ละบิตของพอร์ท 0 ทำงานตามข้อ 1 และ 2 ข้างต้น วงจร Timing and Control จะทำให้สถานะลอจิกของขา Control เป็น 1 ซึ่งทำให้สวิตช์ MUX อยู่ในตำแหน่งข้างบน เมื่อพอร์ท 0 จะถูกส่งข้อมูลซึ่งเป็นค่าตำแหน่งหน่วยความจำ หรือข้อมูลที่จะเขียนออกไปยังหน่วยความจำภายนอก ก็จะส่งค่าดังกล่าวมายัง ADDR/DATA ถ้าข้อมูลที่ส่งมาเป็น 1 จะทำให้สัญญาณออกจาก AND GATE เป็น 1 และสัญญาณที่ออกจาก Inverter เป็น 0 ดังนั้น FET ตัวบน ON (สถานะ ON ของ FET คือความต้านทานระหว่างขา D กับ S มีค่าสูงมากเหมือนกับเป็นวงจรเปิด) สถานะลอจิกที่ขา PO.X



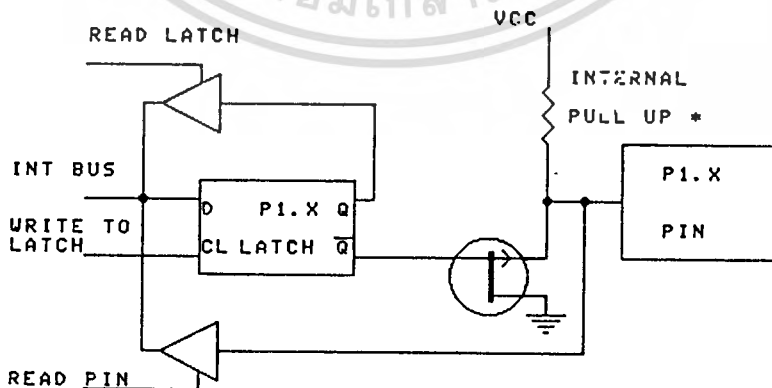


ทำให้ Q เป็น 0 และ Q เป็น 1 ซึ่งทำให้ PBT ตัวล่าง ON สัญญาณที่ต่อเข้ามาที่ขา P0.X ไม่ว่าจะ มีสถานะลอจิกใดจะถูกดึงลงกราวด์ ดังนั้นเมื่ออ่านข้อมูลเข้าไปก็จะพบว่าเป็น 0 เสมอ ในการอ่านข้อมูลเข้าไปก็จะพบว่าเป็น 0 เสมอในการอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำภายนอกนั้นวงจร Timing and Control ก็จะเขียนข้อมูลมายัง D-FF ให้เป็น 1 และสร้างสัญญาณ Control ให้ มีลอจิกเป็น 0 ก่อนจะอ่านข้อมูลเข้าไปด้วย

### Port 1

เป็นพอร์ทขนานขนาด 8 บิต ในรูปที่ 2.7 คือขา P1.0 ถึง P1.7 ขา (ขา 1-8) P1.0 หมายถึงบิต 0 ของพอร์ท 1 ซึ่งเป็นบิต Least Significant Bit และบิต P1.7 หมายถึงบิตที่ 7 ของพอร์ท 1 ซึ่งเป็นบิต Most significant bit โครงสร้างของพอร์ท 1 แต่ละบิตมีดังรูปที่ 2.9

ส่วนที่ 1 คือ Port 1 Latch ในรูปที่ 2.6 ซึ่งจะมีการทำงานเหมือนส่วนที่ 1 ของพอร์ท ที่ 0 ในรูปที่ 2.7 ส่วนที่ 2 คือ Port 1 Driver ในรูปที่ 2.6 Port 1 driver นี้จะมีตัวต้านทานต่อ อยู่เป็น Internal Pull พอร์ท 1 นี้จะทำหน้าที่เป็นตัวรับ-ส่งข้อมูลเท่านั้น ข้อมูลที่ส่งออกมาทาง พอร์ท 1 จะถูก Latch ไว้แล้วส่งออกไปทางแต่ละขา ก่อนที่จะอ่านข้อมูลเข้าไปทางพอร์ท 1 จะต้องเขียน 1 ไปยังทุกบิตของพอร์ท 1 เสียก่อนเพื่อให้ FET อยู่ในสถานะ OFFก่อนมิฉะนั้น แล้วถ้ามีข้อมูล 0 ส่งออกมาค้างอยู่ที่ D-FF จะทำให้ FET อยู่ในสถานะ ON ดังนั้นถ้าสัญญาณ ภายนอกส่งเข้ามาที่ขานี้ก็จะถูกล๊อคขจรลงกราวด์ โดยไม่สนใจว่าสถานะลอจิกของสัญญาณที่ เข้ามาจะเป็นอะไร ข้อมูลที่อ่านเข้าไปจึงจะเป็น 0 เสมอ



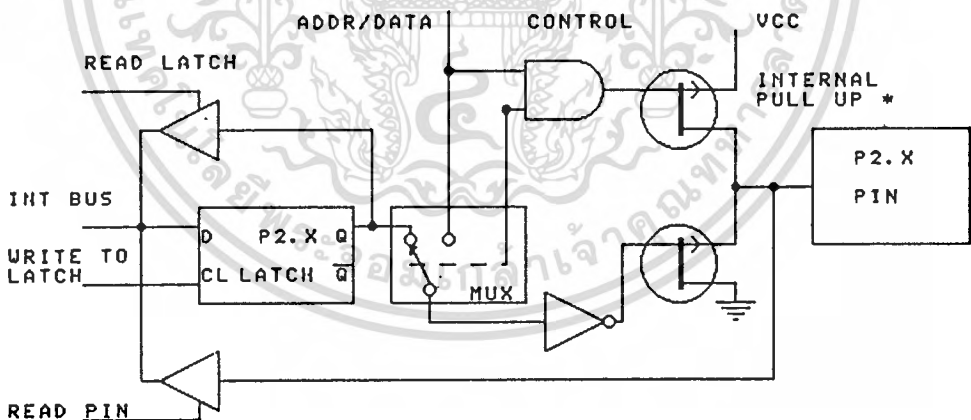
### Port 2

พอร์ทขนาด 8 บิต คือขา P2.0 ถึง P2.7 (บิต 0 ถึง 7 ของพอร์ท 2) ในรูปที่ 2.7 โครงสร้างของพอร์ท 2 แต่ละบิตจะมีดังรูปที่ 2.8

ลักษณะโครงสร้างจะเหมือนกับ Port 0 แตกต่างกันใน Port 2 นั้นภาค Driver จะใช้งานเพียง 2 ลักษณะ คือ

- ใช้ส่งค่าตำแหน่งหน่วยความจำภายนอกที่ต้องการติดต่อ ค่าตำแหน่งนี้เป็น 8 บิตบนของค่าตำแหน่ง

- ใช้เป็นพอร์ทรับและส่งข้อมูลภายนอก ดังนั้นภาค Driver ของพอร์ท 2 จึงแตกต่างจาก Driver ของพอร์ท 0 โดยที่ในพอร์ท 2 นั้นจะมีเฉพาะ ADDR (ตำแหน่งหน่วยความจำ) เข้ามาที่ MUX (Multiplexer) เท่านั้น นอกนั้นแล้วการทำงานจะเหมือนกันและที่เอาต์พุตของพอร์ท 2 จะมี Internal pull-up ซึ่งเป็นตัวต้านทานและจะทำให้เอาต์พุตของพอร์ท 2 แสดงสถานะลอจิกเป็น 1 ได้ ถ้า PET อยู่ในสถานะ OFF บางครั้งเรียกว่า "Quasi-bidirectional" เมื่อใช้เป็นพอร์ทอินพุต ก็สามารถทำได้โดยการต่อสัญญาณภายนอกเข้ามาโดยตรง ถ้าสัญญาณ



รูปที่ 2.10 โครงสร้างของพอร์ท 2

ภายนอกเป็น 0 ก็จะมีกระแสไหลออกจากพอร์ท (Source Current) ในการที่จะใช้พอร์ทนี้เป็นพอร์ทรับข้อมูลเข้า จะต้องเขียน 1 ไปยังแต่ละบิตของพอร์ทเสียก่อน ดังได้อธิบายในเรื่อง Port 0 และ Port 1

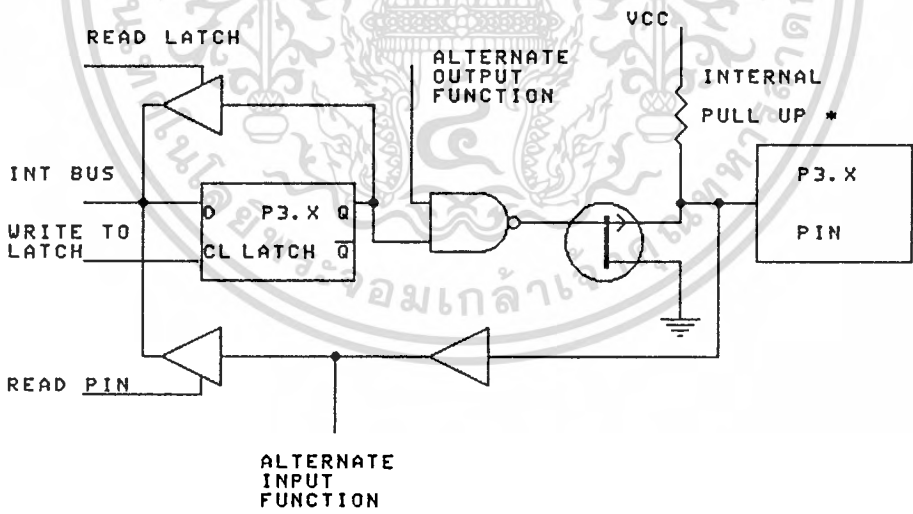
### Port 3

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คือขา P3.0 ถึง P3.7 หรือขา 10-17 ตามลำดับในรูปที่ 2.7 พอร์ตนี้มีโครงสร้างดังรูปที่ 2.11

ส่วนที่ 1 ในรูปที่ 2.11 เป็นส่วน Latch ข้อมูลที่เขียนมายังพอร์ต 3 ทาง Internal Bus เหมือนกับพอร์ตอื่น ๆ และพอร์ต 3 จะมี Internal pull up อยู่ทุกบิต แต่พอร์ต 3 นี้แต่ละบิต จะใช้ในการทำงานอื่นได้โดยใช้คำสั่งควบคุมการทำงาน ในส่วนที่ 2 จะมีสัญญาณ Alternate Output Function ที่สร้างมาจากส่วน Timing and Control สัญญาณ Alternate Output Function เป็นสัญญาณที่ส่งออกในกรณีที่ใช้พอร์ต 3 ทำงานในฟังก์ชันอื่น และจุด Alternate Input Function เป็นจุดที่จะเอาสัญญาณไปเข้ากับส่วนอื่นตามต้องการทำงานของบิตนั้น แต่ละบิตของพอร์ต 3 จะมีฟังก์ชันอื่นดังนี้

- P3.0/RXD (Serial Input Port) เป็นขาที่ใช้รับข้อมูลแบบอนุกรม
- P3.1/TXD (Serial Output Port) เป็นขาที่ใช้ส่งข้อมูลแบบอนุกรม
- P3.2/INT0 (External Interrupt) ใช้รับสัญญาณขัดจังหวะจากภายนอก
- P3.3/INT1 (External Interrupt) ใช้รับสัญญาณขัดจังหวะจากภายนอก



รูปที่ 2.11 โครงสร้างของพอร์ต 3

P3.4/TO (Timer/Counter 0 External Input) ขารับสัญญาณเข้าไปยังวงจร Timer/Couter 0 ทำหน้าที่นับจำนวนไซเคิลของสัญญาณ TO นี้หรือสัญญาณนาฬิกาก็ได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

P3.5/T1 (Timer/Counter 1 External) ขารับสัญญาณเข้าไปยัง Timer/Counter ซึ่งมี การทำงานเหมือนกับ TO

P3.6/WR (External Data Memory Write Strobe) ขาสัญญาณควบคุมการเขียนข้อมูล ไปยังหน่วยความจำสำหรับข้อมูลภายนอก 8051

P3.7/RD (External Data Memory Read Strobe) ขาสัญญาณควบคุมการอ่านข้อมูล จากหน่วยความจำสำหรับข้อมูลภายนอก

### RST

ขารีสเกตจะใช้ทำงานการรีเซตการทำงานของ 8051 ที่ขา RST ภายใน 8051 จะมี ตัวต้านทานต่อระหว่างขา RST กับกราวด์ (Ground) ถ้าป้อนสัญญาณที่มีสถานะลอจิก 1 เข้าไปที่ขา นี้จะเป็นการรีเซตการทำงานของ 8051 ดังนั้นจึงสามารถต่อตัวเก็บประจุ (Capacitor) ภายนอก ระหว่างขา RST กับไฟเลี้ยง +5 โวลต์ เพื่อให้เกิดการรีเซตเมื่อเริ่มป้อนไฟเลี้ยงให้กับ 8051 ซึ่งเรียกว่า Power on reset การรีเซตจะทำให้ค่าในรีจิสเตอร์ต่าง ๆ เปลี่ยนไปเป็นค่าหนึ่ง ดังในตารางรูปที่ 2.12

ในตารางรูปที่ 2.12 ช่องทางขวาเป็นค่าของรีจิสเตอร์ที่อยู่ทางซ้ายเมื่อสิ้นสุดการรีเซต ในรีจิสเตอร์ SBUF เมื่อสิ้นสุดการรีเซตจะมีค่าที่ไม่แน่นอน และพอร์ทจะอยู่ในสถานะลอจิก 1 ทุกบิตตลอดเวลาที่สัญญาณของขา RST เป็น HIGH อยู่ เมื่อสัญญาณที่ขา RST กลับ

REGISTER	CONTENT
PC	0000H
ACC	00H
B	00H
PSW	00H
SP	00H
DPTR	0000H
P0-P3	0FFH
IP	00H
IE	0X000000B
TMOD	00H
TCON	00H
T2CON	00H
TH0	00H
TLO	00H
TH1	00H
TL1	00H
TH2	00H
TL2	00H
RCAP2H	00H
RCAP2L	00H
SCON	00H
SBUF	Indeterminate
IOCON	00H

รูปที่ 2.12 ค่าของรีจิสเตอร์เมื่อเกิดการรีเซต 8051

เป็น 0 ก็จะออกจากการรีเซต 8051 จะเริ่มทำงานจากคำสั่งที่อยู่ใน Program memory ตำแหน่ง 0000H เพราะค่าของรีจิสเตอร์ PC (Program Counter) ซึ่งใช้ตำแหน่งโปรแกรมที่จะทำงาน ถูกเปลี่ยนให้เป็น 0000H ดังนั้นผู้ใช้จะต้องเขียนโปรแกรมไว้ที่ตำแหน่ง 0000H ในเครื่อง ไมโครคอมพิวเตอร์แบบบอร์ดเดี่ยว (Single Board Microcomputer) จะมีโปรแกรมที่เขียน เก็บไว้เริ่มจากตำแหน่ง 0000H นี้เรียกว่ามอนิเตอร์โปรแกรม (Monitor program) ที่จะคอยรับ การกดแป้นพิมพ์ (Keyboard) และแสดงผลทางตัวแสดงผล (Display) แบบ 7 Segment

Address Latch Enable ขานี้จะส่งสัญญาณที่ความถี่ 1/6 เท่าของสัญญาณนาฬิกาจาก ออสซิลเลเตอร์สัญญาณนี้จะส่งออกมาตลอดเวลา ยกเว้นบางครั้งของการติดต่อกับหน่วยความ จำสำหรับข้อมูลภายนอก 8051 สัญญาณนี้จะใช้บอกกับอุปกรณ์ภายนอก 8051 ว่าขณะนี้ สัญญาณนี้ Active (เป็นลอจิก) จะมีการส่งข้อมูลที่เป็น 8 บิตต่างของตำแหน่งหน่วยความ จำภายนอก 8051 ที่ต้องการติดต่อออกไปทางพอร์ต 0 อุปกรณ์ภายนอกจะใช้สัญญาณนี้ในการ Latch ข้อมูลไว้เพราะพอร์ต 0 จะส่งค่าตำแหน่งความจำออกมาเพียงชั่วขณะเท่านั้น ซึ่งในเวลา ต่อมาพอร์ต 0 จะใช้รับ-ส่งข้อมูลกับหน่วยความจำภายนอก สัญญาณ ALE จะสามารถต่อเข้ากับ อุปกรณ์ TTL ชนิด LS ได้ถึง 8 อินพุต

### PSEN

Program Store Enable เป็นขาที่ 29 ในรูปที่ 2.7 ขานี้จะปกติจะให้ลอจิก 1 แต่จะส่ง ลอจิก 0 เมื่อต้องการอ่านคำสั่ง (Fetch Instruction) ที่จะนำไปทำงานมาจากหน่วยความ จำสำหรับโปรแกรมภายนอก 8051 ในกรณีที่อ่านคำสั่งซึ่งเก็บอยู่ในหน่วยความจำสำหรับ โปรแกรมภายใน 8051 แล้วสัญญาณนี้จะไม่เปลี่ยนลอจิกเป็น 0 ขา PSEN นี้สามารถต่อไปยัง ขาอินพุตของ TTL ชนิด LS ได้ถึง 8 อินพุต

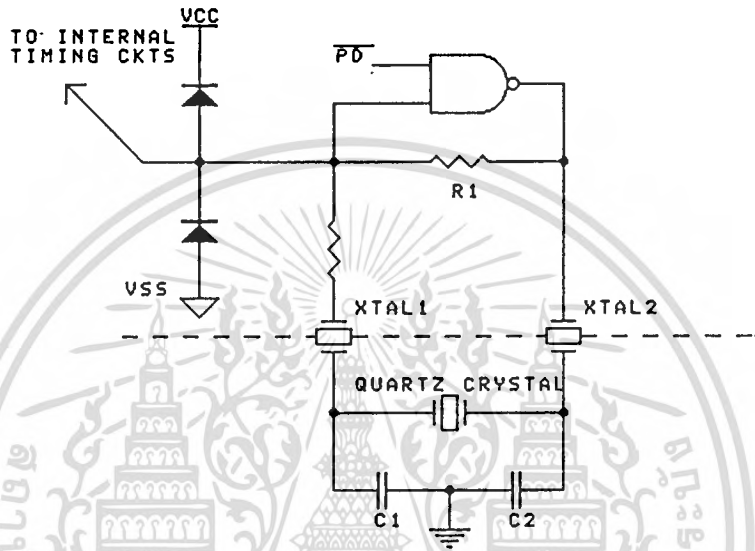
### EA

External Access ขา 31 ของรูปที่ 2.7 ขานี้เป็นขาอินพุตที่ต่อเข้าไปยังวงจร Timing and Control ในรูปที่ 2.6 เพื่อควบคุมการสร้างสัญญาณ PSEN ถ้าป้อนสัญญาณลอจิก 0 เข้าไป ที่ขา EA นี้แสดงว่าโปรแกรมในตำแหน่ง 0000H ถึง 0FFFH ที่ต้องการให้ทำงานถูกเก็บไว้ ภายนอก 8051 จะต้องสร้างสัญญาณ PSEN ออกไปยังภายนอก เพื่อทำการ FETCH คำสั่งเข้า มาทำงาน แต่สัญญาณที่ป้อนให้ขา EA เป็น 1 หมายความว่าโปรแกรมในตำแหน่ง 0000H ถึง 0FFFH ถูกเก็บไว้ใน 8051 การทำงานในตำแหน่งหน่วยความจำช่วงนี้จะอ่านคำสั่งต่าง ๆ จาก ROM ภายใน 8051

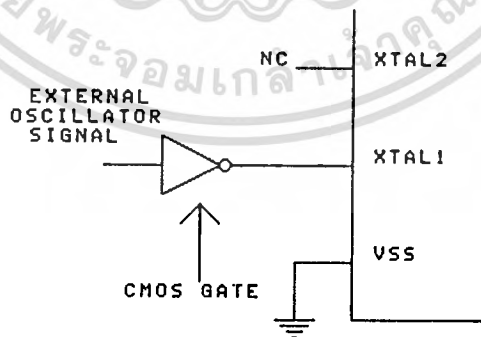
### XTAL 1

ขาที่ 19 ของรูปที่ 2.7 ขานี้จะต่อเข้ากับขาของ Inverting Amplifier (วงจรขยายแบบ ป้อนกลับเฟสสัญญาณ) ที่ประกอบเป็นวงจรออสซิลเลเตอร์ ในรูปที่ 2.13 จะเห็นวงจรภายใน ของออสซิลเลเตอร์ ,NAND Gate จะทำหน้าที่เป็นวงจรขยายแบบกลับเฟสของสัญญาณที่จะ ควบคุมให้มีการออสซิลเลตหรือไม่ก็ขึ้นกับสัญญาณ PD ซึ่งต่อมาจากบิต PD ของรีจิสเตอร์ PCON ถ้าต้องการใช้สัญญาณนาฬิกา (Clock Signal) จากภายนอกมาเป็นสัญญาณนาฬิกา

ควบคุมการทำงานของ 8051 ก็ให้ป้อนสัญญาณเข้ามาที่จุดนี้แต่ถ้าต้องการใช้วงจรออสซิลเลเตอร์ภายในก็ให้ต่อ Crystal หรือเซรามิคเรโซเนเตอร์ดังรูปที่ 2.13 คาปาซิเตอร์ในวงจรควรมีค่าประมาณ 20 PF



รูปที่ 2.13 วงจรออสซิลเลเตอร์ภายใน 8051



รูปที่ 2.14 8051 ทำงานโดยสัญญาณที่มาจากภายนอก

**XTAL 2**

ขาที่ 18 ของรูปที่ 2.7 ขานี้เป็นจุดเอาต์พุตของวงจรขยายแบบกลับเฟสสัญญาณที่ประกอบเป็นวงจรออสซิลเลเตอร์ (อินพุต ก็คือขา XTAL 1) ถ้าจะใช้สัญญาณนาฬิกาที่สร้างมา

จากภายนอกออกมาเป็นสัญญาณพิกษาของ 8051 แล้ว ให้ปล่อยขาที่ลอยไว้แล้วป้อนสัญญาณพิกษาจากภายนอกเข้ามาที่ขา XTAL 1 ดังรูปที่ 2.14

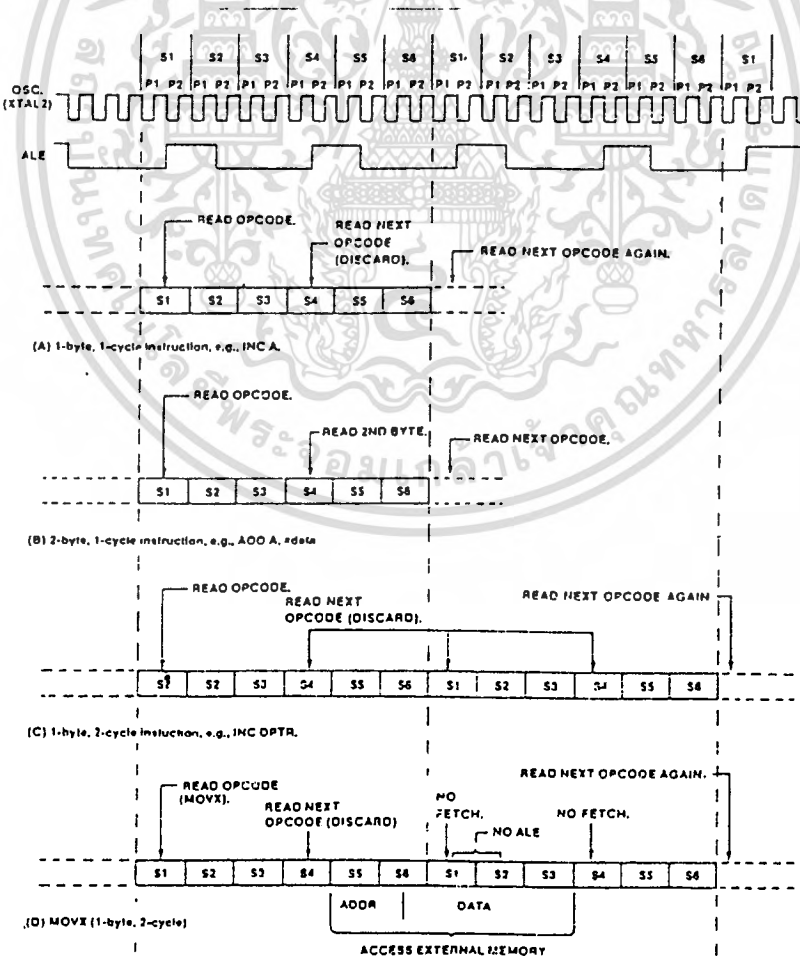
## 2.6 การทำงานของ 8051

คอมพิวเตอร์จะทำงานด้วยวงจรที่เรียกว่าฮาร์ดแวร์ (Hardware) ประกอบขึ้นมาเพียงอย่างเดียวไม่ได้จะต้องมีโปรแกรมหรือคำสั่งที่จัดเรียงกันไว้ให้คอมพิวเตอร์ทำงานตามลำดับ ใน 8051 ก็เช่นกัน ผู้ใช้จะต้องเขียนโปรแกรมเป็นภาษาเครื่อง ซึ่งอยู่ในรูปของเลขฐาน 2 เก็บไว้ในหน่วยความจำประเภท Program Memory แต่ละคำสั่งของ 8051 อาจประกอบด้วย 1, 2 หรือ 3 ไบต์ แล้วแต่ว่าจะเป็นคำสั่งให้ทำงานอะไร คอมพิวเตอร์ก็จะเหมือนกับคนที่จะต้องทำงานตามคำสั่ง เมื่อรับคำสั่งแล้วก็จะไปทำตามคำสั่งนั้นเสร็จสิ้นแล้วก็กลับมารับคำสั่งต่อไป

จากรูปที่ 2.6 เมื่อเริ่มป้อนไฟเลี้ยงให้กับ 8051 ซึ่งมีวงจร Power on reset ต่ออยู่จะมีการรีเซ็ตเกิดการเริ่มการทำงานภายใน 8051 จะเริ่มจากบิตถ็อก Program Counter ซึ่งเป็นวงจรนับ (Counter Circuit) ชนิดหนึ่งส่งค่าตำแหน่งหน่วยความจำสำหรับโปรแกรมลงไปยังบัส (Bus) หมายเลข 1 บัสนี้มีขนาด 16 บิต ค่าตำแหน่งหน่วยความจำนี้จะถูกส่งไปเก็บไว้ที่ Program ADDR Register ที่เป็นวงจร Latch ข้อมูลซึ่งเป็นค่าตำแหน่งหน่วยความจำจะปรากฏที่บัส 16 บิต หมายเลข 2 ถ้าเป็นค่าตำแหน่งหน่วยความจำแรกหลังจากรีเซ็ตค่าตำแหน่งหน่วยความจำจะเป็น 0000H หน่วยความจำสำหรับโปรแกรมจะเลือกได้ว่าเป็น ROM ภายในหรือภายนอก 8051 โดยการป้อนสถานะลอจิกเข้าไปที่ 8051 ทางขา EA ซึ่งต่ออยู่กับส่วน Timing and Control ทำหน้าที่เป็นวงจรถอดรหัส (Decoder) แล้วสร้างสัญญาณควบคุมต่อไปถ้าป้อนสัญญาณลอจิก 0 เข้าไปที่ขา ROM ภายในให้ส่งข้อมูลที่เป็นคำสั่งจากตำแหน่งที่ถูกชี้ด้วยค่าตำแหน่งที่ส่งมาทางบัสหมายเลข 2 ข้อมูลจาก ROM จะถูกส่งลงไปยังบัสหมายเลข 3 ที่เรียกว่า Internal Data Bus แล้วนำไปเก็บไว้ที่ Instruction Register (เป็นวงจร Latch) เพื่อส่งต่อไปให้กับวงจร Timing and Control ทำการถอดรหัสแล้วควบคุมการทำงานส่วนอื่น ๆ ต่อไปแล้วแต่จะเป็นคำสั่งให้ทำงานอะไร ในกรณีที่เลือก ROM ภายนอก 8051 โดยป้อนสัญญาณลอจิก 1 เข้าไปที่ ขา EA จะทำให้วงจร Timing and Control ส่งสัญญาณไปยังพอร์ท 0 และพอร์ท 2 เพื่อส่งค่าตำแหน่งหน่วยความจำบนบัสหมายเลข 2 ออกไปชี้หน่วยความจำภายนอก จากนั้นจะอ่านข้อมูลที่เป็นคำสั่งกลับเข้ามาทางพอร์ท 0 ไปยัง Internal Data Bus แล้วไปเก็บที่ Instruction Register เพื่อทำงานต่อไปเหมือนกับตอนอ่านคำสั่งจาก Rom ภายในการทำงานในช่วงส่งค่าตำแหน่งหน่วยความจำไปยังหน่วยความจำแล้วอ่านข้อมูลที่เป็นคำสั่งกลับเข้ามาเก็บ

ไบต์แรกคือ 24 เข้าไปไว้ที่ Instruction Register และ Timing and Control จะถอดรหัสพบว่า เป็นคำสั่งบวกเลข ก็จะส่งสัญญาณไปยัง Accumulator ให้เอาข้อมูลไปไว้ที่ IMP1 เมื่อคำสั่งที่ 2 ถูกอ่านเข้ามาที่ Instruction register แล้ว Timing and Control จะสั่งให้เอาข้อมูลไบต์ที่ 2 ส่งลงไปยัง Internal Data Bus ไปเก็บยัง TMP1 จากนั้นวงจร ALU จะนำเอาข้อมูล TMP1 และ TMP2 มาบวกกับผลลัพธ์ที่ได้จะส่งออกจาก ALU ไปยัง Internal Data Bus แล้วไปเก็บไว้ที่ Accumulator

คำสั่งประเภท 1,2 หรือ 3 ไบต์ ที่ใช้เวลาทำงาน 2 ไซเคิลของเครื่องเช่นคำสั่ง INC DPTR จะมีการอ่านคำสั่งเข้าไป 4 ครั้งทุก ๆ ขอบขาขึ้นของสัญญาณ ALE ที่มี 2 ครั้งต่อ 1 ไซเคิลของเครื่อง ถ้าเป็นคำสั่งประเภท 1,2 หรือ 3 ไบต์ วงจร Timing and Control จะเอาคำสั่ง 1,2 หรือ 3 ไบต์แรกเท่านั้นไปทำงานส่วนคำสั่งที่เหลือจะทิ้งไปดังรูปที่ 2.15c คำสั่ง 1 ไบต์ที่ใช้เวลาทำงาน 2 ไซเคิลของเครื่องที่กล่าวมาแล้วจะไม่รวมถึงคำสั่ง MOVX ซึ่งใช้ใน

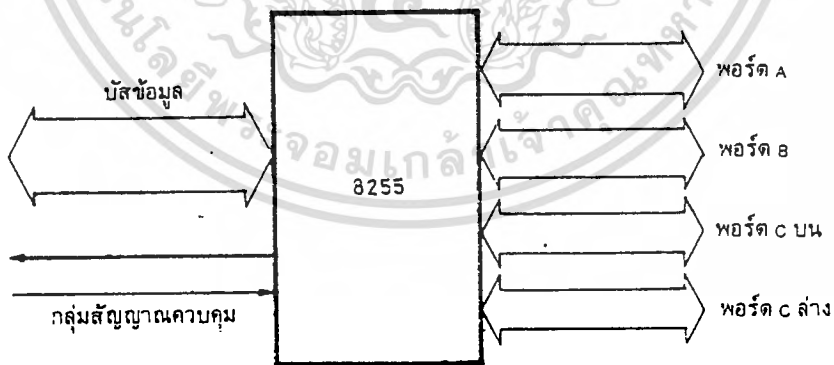


การอ่านหรือเขียนข้อมูลกับหน่วยความจำ Data Memory ภายนอก การทำงานของคำสั่งนี้จะมี การ Fetch คำสั่งเข้าไป 2 ไบต์ ในไซเคิลของเครื่องแรก ในไซเคิลของเครื่องที่ 2 จะไม่มีการ Fetch คำสั่งเข้าไปแต่จะเป็นช่วงเวลาของการอ่านหรือเขียนข้อมูลกับ Data memory ภายนอก สัญญาณ ALE ซึ่งปกติจะเปลี่ยนเป็น 1 ที่ S1P2 ก็จะไม่เปลี่ยนเป็น 1 ไซเคิลของเครื่องที่ 2 โดยจะเป็น 0 อยู่จนกว่าจะถึงเวลา S4P2 ของไซเคิลของเครื่องที่ 2 สัญญาณ ALE จะเปลี่ยน เป็น 1 เพื่อทำการอ่านหรือเขียนข้อมูลกับ Data Memory ภายนอก

### 2.7 พอร์ต ( ไอซี 8255 )

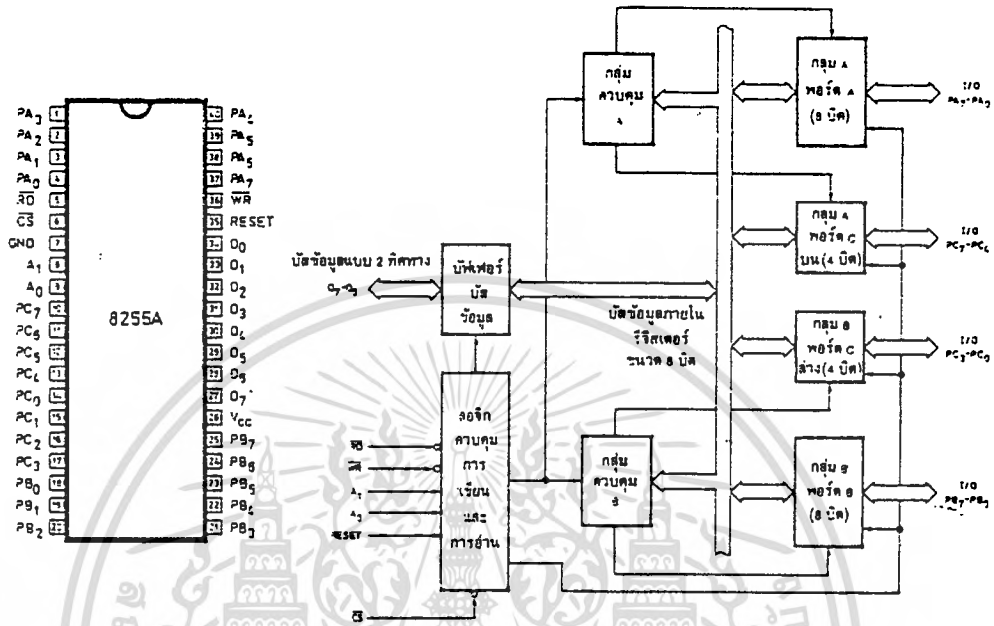
8255 เป็นไอซีที่มี 40 ขาได้รับการออกแบบมาให้มีสัญญาณเพื่อเชื่อมต่อกับ MSC-51 แต่สัญญาณนี้พอเหมาะที่จะใช้กับ MSC-51 ได้ดีเช่นเดียวกัน 8255 เป็นไอซีที่ต่อเป็นพอร์ตไมโครโปรเซสเซอร์ได้ 3 พอร์ต โดยมีโครงสร้างพื้นฐานแสดงในรูปที่ 2.16

การเรียกพอร์ตของ 8255 จะเรียกพอร์ตต่าง ๆ ว่า พอร์ต A พอร์ต B และพอร์ต C โดยพอร์ต C แยกเป็น 2 ส่วนคือพอร์ต C ล่างหรือตั้งแต่ PC0-PC3 มีจำนวน 4 บิต และ พอร์ต C บน หรือตั้งแต่PC4-PC7 ที่พิเศษคือ พอร์ตทุกพอร์ตเป็นได้ทั้งพอร์ตอินพุต และ



รูปที่ 2.16 แผนผังโครงสร้างของไอซี 8255

พอร์ตเอาต์พุต ส่วนรูปที่ 2.17 เป็นแผนผังภายในของไอซีและการจัดวางขาของไอซี 8255 การทำงานของวงจรจะใช้สัญญาณควบคุมจากไมโครโปรเซสเซอร์มาควบคุมการทำงาน โดยไมโครโปรเซสเซอร์จะส่งคำสั่งมาโปรแกรมการทำงานหรือกำหนดรูปแบบของพอร์ตให้เป็นอินพุตหรือเอาต์พุตได้



รูปที่ 2.17 แผงผังวงจรภายในและการจัดขาของไอซี 8255

**ขาต่าง ๆ ของ 8255**

เพื่อให้เข้าใจในวิธีการต่อใช้งานระหว่าง MSC-51 กับ 8255 จึงจำเป็นต้องเข้าใจ ความหมายและตำแหน่งของขาต่าง ๆ เสียก่อน ขาทั้ง 40 ขาของไอซีประกอบด้วย

**D0-D7**

เป็นขาที่ข้อมูลอินพุตเอาท์พุตจะต้องผ่านเข้าออกจากส่วนนี้ D0-D7 จึงต่อเข้ากับระบบ บัสของไมโครโปรเซสเซอร์ เพื่อให้ไมโครโปรเซสเซอร์สามารถ อ่านหรือเขียนข้อมูลจาก พอร์ตผ่านทางบัสนี้

**CS (สัญญาณเลือกชิป)**

ขานี้เป็นขาอินพุตที่จะรับสัญญาณจากภายนอกเพื่อเลือกชิป 8255 โดยเมื่อขานี้เป็น "0" จะทำให้ 8255 ต่อเข้ากับระบบบัสของไมโครโปรเซสเซอร์ เพื่อให้ไมโครโปรเซสเซอร์ เขียนหรืออ่านข้อมูลจากพอร์ตได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า RD (สัญญาณการอ่าน) ไม่ว่าจะพิมพ์ใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เป็นสัญญาณอินพุตที่ต้องส่งมาจากชิพยูเอ็มเมื่อสัญญาณที่ขานี้เป็น “0” และสัญญาณ CS เป็น “0” ด้วย ไอซี 8255 จะทำให้ชิพยูเอ็มอ่านข้อมูลจากบัสใน ขณะที่ปอร์ทอินพุต

#### WR

เป็นสัญญาณการเขียน จะแอกทีฟเมื่อสัญญาณ WR และสัญญาณ CS เป็น “0” สัญญาณนี้จะมาจากชิพยูเอ็มเมื่อต้องการเขียนข้อมูลลงบนพอร์ทที่กำหนด

#### A0-A1 (สัญญาณแอกเคเรส)

ลอจิกของสัญญาณทั้งสองจะถอดรหัสออกเป็น 4 รหัส เพื่อกำหนดรีจิสเตอร์ภายในที่เชื่อมต่อกับพอร์ทอินพุตเอาต์พุตของ 8255

#### RESET (สัญญาณรีเซต)

เป็นสัญญาณที่ส่งจากภายนอกเข้ามาทำการรีเซต 8255 เพื่อเคลียร์ สถานะต่าง ๆ ของ 8255 เมื่อ 8255 ได้รับการรีเซต ก็จะกลับเข้าสู่โหมดอินพุตหรือทุก พอร์ทที่เป็นพอร์ทอินพุต

#### PA0-PA7

เป็นสายสัญญาณที่เป็นพอร์ทของ 8255 ที่ถูกเลือกโดยสัญญาณแอกเคเรส A0-A1

#### PB0-PB7

เป็นสายสัญญาณที่เป็นพอร์ท B ของ 8255 ถูกเลือกโดยสัญญาณแอกเคเรส A0-A1

#### PC0-PC7

เป็นสายสัญญาณที่เป็นพอร์ท C ของ 8255 การกำหนดพอร์ทนี้จะได้รับการกำหนดโดยสัญญาณแอกเคเรส A0-A1 พอร์ท C นี้แบ่งเป็น 2 กลุ่มคือ กลุ่ม PC0-PC3 และ กลุ่ม PC4-PC7

#### รีจิสเตอร์ภายในของ 8255

เมื่อต่อ 8255 เข้ากับ MSC-51 ได้แล้ว สิ่งที่ใช้จะต้องกระทำคือ การโปรแกรมให้กับ 8255 ทำงานตามที่ต้องการ จากการใช้ 8255 มีพอร์ทที่ MSC-51 มองเห็น 4 พอร์ท แต่ละพอร์ทจะเสมือนเป็นรีจิสเตอร์ที่สามารถเขียนและอ่านได้ รีจิสเตอร์แต่ละตัวนี้จึงถูกกำหนดด้วยแอกเคเรสตามที่ตั้งไว้ เช่น ในกรณีที่เป็นแอกเคเรส 10H, 11H, 12H และ 13H รีจิสเตอร์แต่ละตัวจะได้รับการกำหนดควบคู่กับสัญญาณ RD และ WR เพื่อแสดงความหมาย ตัวอย่างเช่น พอร์ท 10H เป็นพอร์ท A ซึ่งเมื่อเขียนที่พอร์ทนี้ จะเป็นการส่งข้อมูลเอาต์พุต และถ้าอ่านพอร์ทนี้ก็จะเป็นการอินพุตข้อมูลจากพอร์ทดังนั้นสัญญาณของขาควบคุมที่ประกอบกันแสดงความหมายดังตารางที่ 2:1

RD	WR	A1	A0	ความหมาย
1	0	0	0	เขียนพอร์ท A ซึ่งเป็นข้อมูล
0	1	0	0	อ่านพอร์ท A ซึ่งเป็นข้อมูล
1	0	0	1	เขียนพอร์ท B ซึ่งเป็นข้อมูล
0	1	0	1	อ่านพอร์ท B ซึ่งเป็นข้อมูล
1	0	1	0	เขียนพอร์ท C ซึ่งเป็นข้อมูล
0	1	1	0	อ่านพอร์ท C ซึ่งเป็นข้อมูล
1	0	1	1	เขียนข้อมูลซึ่งเป็นรหัสควบคุม
0	1	1	1	อ่านเข้ามาซึ่งไม่มีความหมายใด

### ตารางที่ 2.1 สัญญาณควบคุมการกระทำของ 8255

การใช้งาน 8255 จะต้องส่งรหัสควบคุม (control code) เข้าไปยังพอร์ทข้อมูลควบคุม เพื่อควบคุมการทำงานของ 8255 โดยใช้สัญญาณควบคุมพอร์ทหมายเลข 13H

## บทที่ 3

### การออกแบบ

การออกแบบเครื่องตรวจสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอนซึ่งในการออกแบบนี้จะขออธิบายส่วนหลัก ๆ ในการออกแบบ 3 ส่วน คือ

1. ส่วนของบอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์
2. ส่วนของพอร์ทอินพุทเอาต์พุตและหน่วยความจำข้อมูล
3. ส่วนเซ็นเซอร์คาร์บอนและกระดาษคำตอบ

โดยได้นำทั้ง 3 ส่วนมาประกอบกันตามบล็อกไดอะแกรมรูปที่ 3.1 ซึ่งทั้ง 3 ส่วนจะมีการทำงานและการออกแบบที่แตกต่างๆ กันไป ดังที่จะอธิบายต่อไป



รูปที่ 3.1 แสดงบล็อกไดอะแกรมของเครื่องตรวจสอบ  
แบบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

#### 3.1 ส่วนของบอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์

ไมโครคอนโทรลเลอร์ บนบอร์ด V-31 จะใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ 80C31 เป็นหลัก แต่อย่างไรก็ตามผู้ใช้งานสามารถ ใช้กับไมโครเบอร์ต่าง ๆ ในตระกูล MCS-51 ที่เป็นแบบ 40ขา ดิพ ใต้ทั้งหมด เช่น 8032 8751 8752 ซึ่งจะทำให้ได้คุณสมบัติเป็นไปตามโครงสร้างของเบอร์นั้น ๆ การเลือกจัมเปอร์ (JUMPER /EA) จะใช้เพื่อการเลือกให้ทำงานจากรอม หรือ อีพรอม ภายในตัวไมโคร (INT) หรือเลือกจาก อีพรอม ภายนอก (EXT) ทั้งนี้การเลือก /EA ใน

หรือ EPROM ภายในตัวไมโคร (INT) หรือเลือกจาก EPROM ภายนอก (EXT) ทั้งนี้การเลือก /EA ในตำแหน่ง INT จะใช้กับไมโครที่มีโปรแกรมอยู่ภายในเท่านั้น ซึ่งปกติจะเป็น 8751 หรือ 8752 (กรณี 8051 หรือ 8052 มี ROM ภายในอยู่ก็จริง แต่ในทางปฏิบัติ การโปรแกรม ROM ภายในของ 8051 หรือ 8052 จะทำได้จากโรงงานผู้ผลิตเท่านั้นและรับที่จำนวนมาก ๆ เพราะฉะนั้นในทางปฏิบัติไม่ควรจะมีเบอร์ 8051 หรือ 8052 ขายอยู่ในท้องตลาดเลย แต่สำหรับบ้านเราอาจจะเป็นไปได้ ทั้งนี้อาจจะเป็นการแกะมาจากบอร์ดอื่น ๆ )

#### การใช้งานกับ DS5000

นอกจากนี้บอร์ด V-31 ยังสามารถใช้กับเบอร์ DS5000 จาก DALLAS ได้ด้วย ซึ่งหลักการพื้นฐานของเบอร์นี้จะเหมือนกับ 8751 ทุกประการ เพียงแต่ตัวโปรแกรมที่เก็บอยู่ภายในนั้น จะอยู่ในรูปของ NV-SRAM ซึ่งใช้งานได้ถึง 10 ปีและไม่จำกัดจำนวนครั้งในการโปรแกรม ทั้งนี้เหมาะที่จะเป็นเครื่องมือสำหรับงานพัฒนาโปรแกรม ที่จะใช้กับ 8751 โดยเฉพาะ DS5000 มีโหมดในการโปรแกรม หน่วยความจำภายในได้โดยไหลคผ่านทาง SERIAL PORT โดยจะทำให้โปรแกรมได้สะดวกยิ่งขึ้น ทั้งนี้ เพียงบอร์ด V-31 และ DS5000 ก็เป็นเสมือนเครื่องมือในการพัฒนาแทน 8751 ได้อย่างสมบูรณ์ การโปรแกรมโดยผ่าน SERIAL PORT นี้ จะทำได้โดยตั้ง JUMPER ไว้ที่ตำแหน่ง PROG (หลังจากตั้ง แล้ว ต้องกด RESET ก่อนเสมอ) เมื่อ โหลดโปรแกรมได้แล้วก็สามารถใช้งานได้ตามปกติโดยการตั้ง JUMPER ไว้ที่ตำแหน่ง RUN ซึ่งก็จะทำงานตามโปรแกรมที่โหลดเข้าไปทันที

#### หน่วยความจำและการเลือก JUMPER

หน่วยความจำบนบอร์ดสามารถใช้ได้ทั้งแบบ ROM (EPROM) และ RAM ซึ่งในด้านไมโครก็จะมองได้ เป็น PROGRAM และ DATA ทั้งนี้แล้วแต่เบอร์ไมโครที่เลือกใช้ และยังสามารถเลือกเบอร์ต่าง ๆ ได้ตามต้องการ โดยการเลือก JUMPER ทั้ง 2 ชุด ที่ด้านขวามือของ SOCKET หน่วยความจำ ซึ่ง จะสรุปได้ดังตารางต่อไปนี้

เบอร์ที่ใช้	ลักษณะการมองหน่วยความจำ	JUMPER ชุดแรก	JUMPER ชุดสอง
27(C)64	PROGRAM	ROM	8,16K
27(C)128	PROGRAM	ROM	8,16K
27(C)256	PROGRAM	ROM	32K
6264	DATA	RAM	8,16K
62256	DATA	RAM	32K

การเลือก จัมเปอร์ นี้ จะกระทำได้โดยปรับตัว จัมเปอร์ ให้ตรงกับช่องที่ระบายที่ขาหัวทึบตรงตามคอลัมน์ (COLUMN) ที่ต้องการ เช่น ถ้าต้องการเลือก จัมเปอร์ ชุดแรกให้อยู่ที่ตำแหน่งรวม ก็ให้ใส่ตัว จัมเปอร์ แบบตัวเว้นตัวโดยขีดไปทางด้านบนนั่นเอง

### พอร์ทอนุกรม

พอร์ทการสื่อสารอนุกรมของบอร์ด V-31 สามารถเลือกใช้ได้ 2 แบบคือ RS232 และ RS485 โดยถ้าต้องการใช้เป็น RS232 ก็ให้เสียบชิพเบอร์ MAX232 และใช้งานที่ขั้วต่อแบบ 3 ขา แต่ถ้าต้องการ ใช้เป็น RS485 ก็ให้เสียบชิพเบอร์ 75176 และใช้งานที่ขั้วต่อแบบ 2 ขา โดยในกรณีของ RS485 นี้ จะใช้ขา TO ของตัวไมโคร เป็นตัวควบคุมทิศทางการรับและส่ง โดยถ้า TO = 0 จะเป็นการรับ ข้อมูล และ TO = 1 จะเป็นการส่งข้อมูล RS485 จะมีแนวทางการใช้งานในทำนองเดียวกับ RS232 แต่จะแตกต่างในด้านของระดับแรงไฟ ก็จะใช้ที่ 5V โดยจะเป็นบวกและลบสลับกันตามค่าบิต 0 และ 1 ซึ่งจะยังผลให้มีการหักล้างกันเอง ทำให้ลดสัญญาณรบกวนได้เป็นอย่างดี และ RS485 ยังมีการสื่อสารในแบบ สื่อสารทางเดียว โดยจะต้องรับและส่งข้อมูลคนละจังหวะไม่สามารถสวนทางกันแบบ RS232 ได้ จึงทำให้ต้องมีบิตเพื่อการควบคุมการรับและส่งนั่นเอง และด้วยคุณสมบัตินี้เอง ที่ทำให้ RS485 สามารถต่อเป็นระบบ เครือข่าย ได้ ซึ่งจะต่อจำนวน โหนด ได้ถึง 32 จุด และมีระยะทาง ได้ถึง 1.2 Km อีกด้วย จุดสำคัญของระบบ เครือข่าย ก็คือการทำโปรแกรมควบคุม (PROTOCOL) นั่นเอง โดยจะต้องควบคุมทิศทางและการสื่อสารข้อมูลของแต่ละจุดในระบบให้ทำงานได้อย่างเป็นระเบียบและมีประสิทธิภาพที่สุด

### ระบบบัสและพอร์ท1 บัส

ระบบ บัส ของบอร์ด V-31 จะใช้สัญญาณจากตัวไมโคร เป็นขนาด 40 ขา ซึ่งใช้สำหรับการขยายระบบตามต้องการ หรือจะใช้กับบอร์ดขยายของทางเสิร์กก็ก็ได้ ส่วน พอร์ท 1 บัสก็สามารถนำไปใช้เพื่อการประยุกต์ใด ๆ ได้ ทั้งนี้พอร์ท 1 บัส ก็คือบางส่วนจาก ระบบบัส โดยทำไว้เพื่อให้ใช้งานได้อย่างสะดวกยิ่งขึ้น

### คุณสมบัติของบอร์ด V-31

CPU 80C31 (40 ขา-คิพ OF MCS-51)

CLOCK 11.0592 MHz

MEMORY 0/32K SOCKET (PROGRAM OR DATA SELECTABLE)

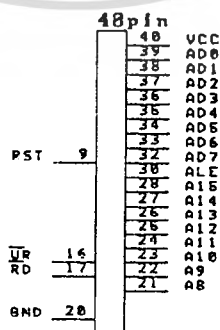
พอร์ท 8 BIT (PORT1 OF MCS-51)

4 BIT (/INT0,/INT1,/TO,/T1 OF MCS-51)

- 1 SERIAL PORT (RS232 OR RS485 SELECTABLE)
- LED 1 POWER LED
- SWITCH 1 RESET SWITCH
- CONNECTOR 16 PIN PORT1 BUS (WITH /MTO,/INT1,/TO,/T1)
- 40 PIN MCS-51 SYSTEM BUS
- 3 PIN RS232
- 2 PIN RS485
- 2 PIN 5V DC
- JUMPER 2 WAY JUMPER FOR /EA SELECT (EXT,INT)
- 2 WAY JUMPER FOR DS5000 (RUN,PROG)
- 2 WAY x 4 JUMPER FOR MEMORY SOCKET (ROM,RAM)
- 2 WAY x 2 JUMPER FOR MEMORY SOCKET (8-16K,32K)
- POWER SUPPLY 5V DC CURRENT 32 mA (WITH 27C256 EPROM)
- PCB SIZE 8.8 /X 7.1 cm

### 3.2 ส่วนของพอร์ตอินพุทเอาต์พุทและหน่วยความจำข้อมูล

ชุดควบคุมพอร์ตอินพุทเอาต์พุทนั้นจะติดต่อกับชุดไมโครคอนโทรเลอร์จากคอนเนคเตอร์ 40 ขา



#### รูปที่ 3.2 แสดงคอนเนคเตอร์ขนาด 40 ขาของชุดควบคุมพอร์ตอินพุท/เอาต์พุท

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

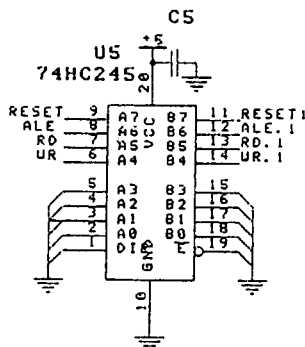
ผังรูปที่ 3.2 แสดง คอนเนคเตอร์ 40 ขา ซึ่งเป็นส่วนที่จะติดต่อสื่อสารกับชุดไมโครคอนโทรลเลอร์ ภายในชุดควบคุมพอร์ทอินพุทเอาต์พุทจะประกอบไปด้วย ส่วน บัสบัฟเฟอร์ และ พอร์ท ดีโค๊ดเซอร์

บัสบัฟเฟอร์ จะใช้ไอซี TTL บัฟเฟอร์ โดยใช้เบอร์ 74HCT245 จะเห็นได้ว่าไอซีที่นำมาใช้นั้นเป็นไอซีที่มีความไวในการทำงานสูง เนื่องจากในชุดไมโครคอนโทรลเลอร์นั้นมีความไวสูง โดยเฉพาะที่ซีพียู นั้นใช้คริสตัลที่ความเร็วสูง จึงทำให้อุปกรณ์ต้องมีความเร็วสูง เพราะมิฉะนั้นไม่ทันซีพียูได้ ขอกกล่าวถึงส่วนของบัส บัฟเฟอร์ ต่อ โดยนำเอาไอซี 74HCT245 ซึ่งมีคุณสมบัติเป็นบัฟเฟอร์อยู่แล้ว โดยจะต่อผังรูปที่ 3.3 ซึ่งแสดงการใช้งานที่นำมาเป็น บัสบัฟเฟอร์ โดยสัญญาณจากไมโครคอนโทรลเลอร์จะเข้าที่ 74HCT245 ทางด้าน B และด้าน A เป็นเอาต์พุตออกไปเพื่อไปใช้งานของบอร์ดควบคุมพอร์ทอินพุทเอาต์พุตต่อไป



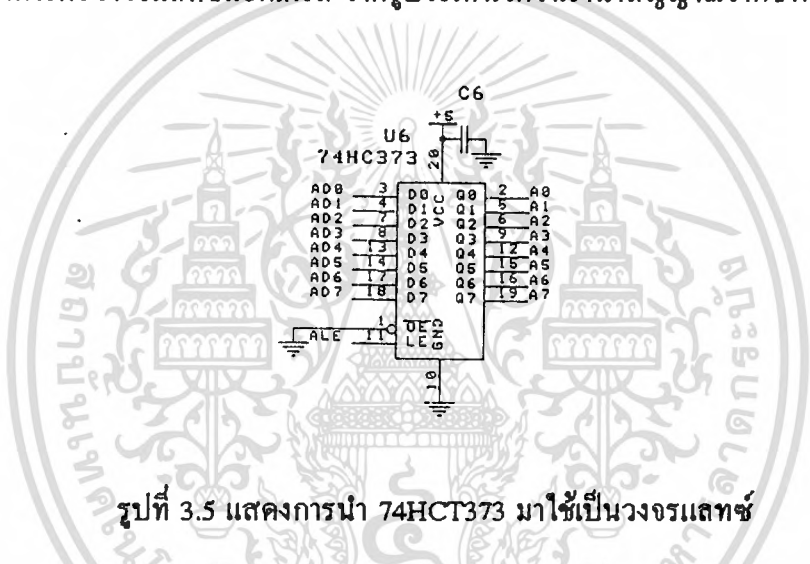
รูปที่ 3.3แสดงวงจรการใช้งาน 74HCT245 ให้เป็นบัส บัฟเฟอร์

จากรูปที่ 3.3 นั้นเป็น บัฟเฟอร์ เฉพาะ A9-A15 แต่จะขาดสัญญาณที่จะต้องใช้อีกหลายสัญญาณอาทิเช่น WR,RD เป็นต้น ดังนั้นจึงต้องให้ 74HCT245 อีกหนึ่งตัวผังรูปที่ 3.4



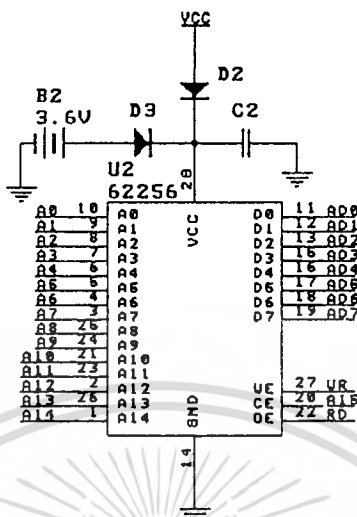
รูปที่ 3.4 แสดงวงจร 74HCT245 ให้เป็น บัฟเฟอร์ สัญญาณWR ,RD,ALE และ RESET

จากรูปที่ 3.3 และ 3.4 นั้นเป็นการนำ 74HCT245 มาใช้ บัฟเฟอร์ สัญญาณต่าง ๆ ยกเว้นที่สัญญาณ AD0-AD7 ซึ่งสัญญาณที่ผสมกันระหว่างสัญญาณคาต้า และสัญญาณแอสเครสจะต้องมีวงจรແທซ์ແອคเครส เพื่อใช้สัญญาณแอสเครสยังคงค้างอยู่ เพื่อจะแยกสัญญาณแอสเครสและสัญญาณข้อมูลออกจากกัน โดยนำไอซี 74HCT245 มาทำหน้าที่ແທซ์สัญญาณแอสเครสไว้เพื่อรอสัญญาณข้อมูล เนื่องจากชิพนี้มันจะส่งสัญญาณแอสเครสมาก่อนสัญญาณข้อมูลเพราะที่ขาของชิพนี้ เป็นแบบ Bidirection ดังนั้นจึงนำ 74HCT373 มาต่อวงจรดังรูปที่ 3.5 แสดงการต่อวงจรແທซ์แอสเครส จากรูปจะเห็นได้ว่าเรานำสัญญาณจากชิพนี้



รูปที่ 3.5 แสดงการนำ 74HCT373 มาใช้เป็นวงจรແທซ์

สัญญาณหนึ่งมาควบคุมการทำงานของ 74HCT373 นั่นคือสัญญาณ ALE เป็นสัญญาณที่ ชิพนี้ สร้างขึ้นมาเพื่อจะบอกให้ 74HCT373 ทำงานเมื่อ ชิพนี้ ได้ส่งสัญญาณแอสเครสออกมา โดยสัญญาณนี้จะเป็น “1” เมื่อจะส่งสัญญาณแอสเครสและจะเป็น “0” เมื่อสิ้นสุดการส่งสัญญาณแอสเครส จึงทำให้ 74HCT373 จะเปลี่ยนค่าเมื่อสัญญาณอินพุตเข้ามาติดต่อกับสัญญาณ ALE เป็น “1” เท่านั้นแล้ว 74HCT373 ก็จะนำไปແທซ์ค่านั้นไว้ต่อไป แอสเครสที่ແທซ์ไว้นี้จะนำไปใช้บอกตำแหน่งแอสเครส ให้แก่แรมและส่งไปควบคุมพอร์ท 8255 (เฉพาะA0และA1) และอีกทั้งได้นำไปใช้โคคเคอร์ พอร์ทเพื่อควบคุมพอร์ท 8255 แต่ละตัวให้ทำงานจะขอกว่าถึงหน่วยความจำหรือแรมก่อนโดยในบอร์ดนี้จะมีแรมขนาด 32 Kbyte และมีวงจรแหล่งจ่ายไฟสำรองให้แก่แรมโดยเฉพาะ โดยได้ใช้แรมเบอร์ 62256 ใช้ถ่านเบ็กอัฟขนาด 3.6 โวลท์ มาต่อวงจรดังรูปที่ 3.6



รูปที่ 3.6 แสดงการต่อวงจรแบ็กอิพแรม

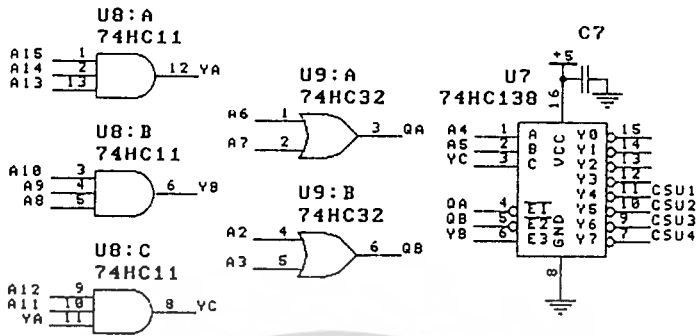
การดีโค้คเคอร์พอร์ทเนื่องจากไบนอร์คนี่มี 8255 ถึง 4 ตัว โดยที่ 8255 แต่ละตัวอยู่ที่ตำแหน่งต่อไปนี้

- |               |                |               |
|---------------|----------------|---------------|
| 8255 ตัวที่ 1 | อยู่ที่ตำแหน่ง | OFF00H-OFF03H |
| 8255 ตัวที่ 2 | อยู่ที่ตำแหน่ง | OFF10H-OFF13H |
| 8255 ตัวที่ 3 | อยู่ที่ตำแหน่ง | OFF20H-OFF23H |
| 8255 ตัวที่ 4 | อยู่ที่ตำแหน่ง | OFF30H-OFF33H |

โดยจะเห็นว่า A15 ถึง A8 นั้นจะเป็น “1” ตลอด ส่วน A7-A0 นั้นมีการเปลี่ยนแปลงในการดีโค้คเคอร์พอร์ทนั้นจะต้องใช้เกตช่วยในการดีโค้คเคอร์พอร์ทก่อนที่จะส่งไปเข้า 74LS138 ดีโค้คเคอร์พอร์ทมีหลายวิธีแล้วแต่ผู้ออกแบบว่าจะกระทำอย่างไร วิธีของเครื่องตรวจข้อสอบจะทำได้ดังต่อไปนี้ นำ A15,A14,A,13A12 และ A11 มาแอนด์กัน แล้งนำ A7และA6มาออร์กันนำ เออร์ทพุทไปต่อเข้า E2 ของ74LS138 นำ A5 มาต่อเข้ากับขา B และ A4 มาต่อเข้าที่ขา A ของ 74LS138 และนำ A3 และA2ต่อเข้ากับขา E1 ของ 74LS138 ดังรูปวงจรรูปที่ 3.6 แล้วจะได้เออร์ทพุทออกที่ขา Y4,Y5,Y6 และ Y7 ตามลำดับ

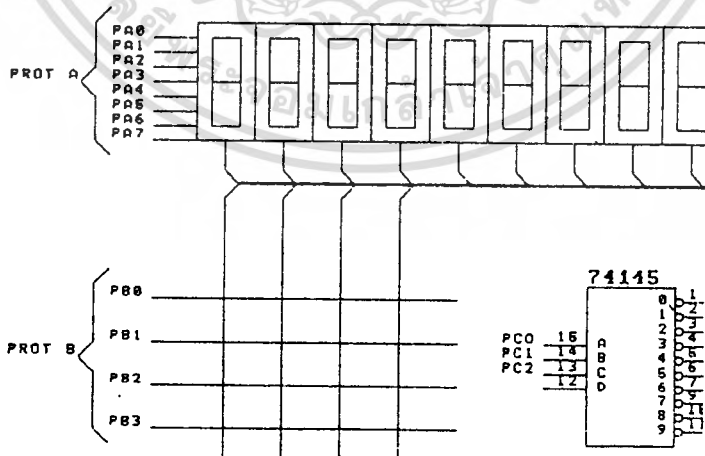
โดยจะได้ Y4ไปต่อที่ CSของ 8255 ตัวที่ 1 Y5ไปต่อที่ CS ของ8255ตัวที่ 2 Y6 ไปต่อที่ CS ของ 8255 ตัวที่ 3 และสุดท้าย Y7 ไปต่อที่ CS ของ 8255 ตัวที่ 4ที่ 8255 แต่ละตัวพอร์ทจะต่อ R-Pull up ไว้ที่พอร์ทโดยนำพอร์ทต่าง ๆ ของ 8255 ไปใช้งานต่อไป โดยจะขอกว่าเพียงเล็กน้อยโดยจะต่อพอร์ท A,B,Cของ 8255 ตัวที่ 1,2,3 และพอร์ท C ล่างของตัวที่ 4

เอกสารนี้คือเข้าบอร์ดเซ็นเซอร์ และพอร์ท A,B,C บนเข้าบอร์ดแสดงผลและก็นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.7 แสดงวงจรการดีโค๊ดเซอร์

ส่วนแสดงผลและตรวจจับ (Sensor) โดยส่วนนี้จะแบ่งเป็น 2 บอร์ดด้วยกันคือส่วนแสดงผลและคีย์กับส่วนตรวจจับคาร์บอน ในบอร์ดแสดงผลและคีย์จะมีไอซี TTL อยู่หนึ่งตัวคือ 74LS145 เป็นดีโค๊ดเซอร์ตัวหนึ่งเหมือนกันมี 7 เอาต์พุต 3 อินพุต โดย 7 เอาต์พุตจะใช้ในการจุด Digit ต่าง ๆ เรียงกันตามลำดับ และที่ Y0, Y1, Y2 และ Y3 ไปต่อเพื่อจะสแกนคีย์โดยจะมีวงจรดังรูปที่ 3.8 โดยจะใช้ 8255 ตัวที่ 4



รูปที่ 3.8 แสดงวงจรส่วนแสดงผลและคีย์

### 3.3 ส่วนเซ็นเซอร์คาร์บอนและกระดาษคำตอบ

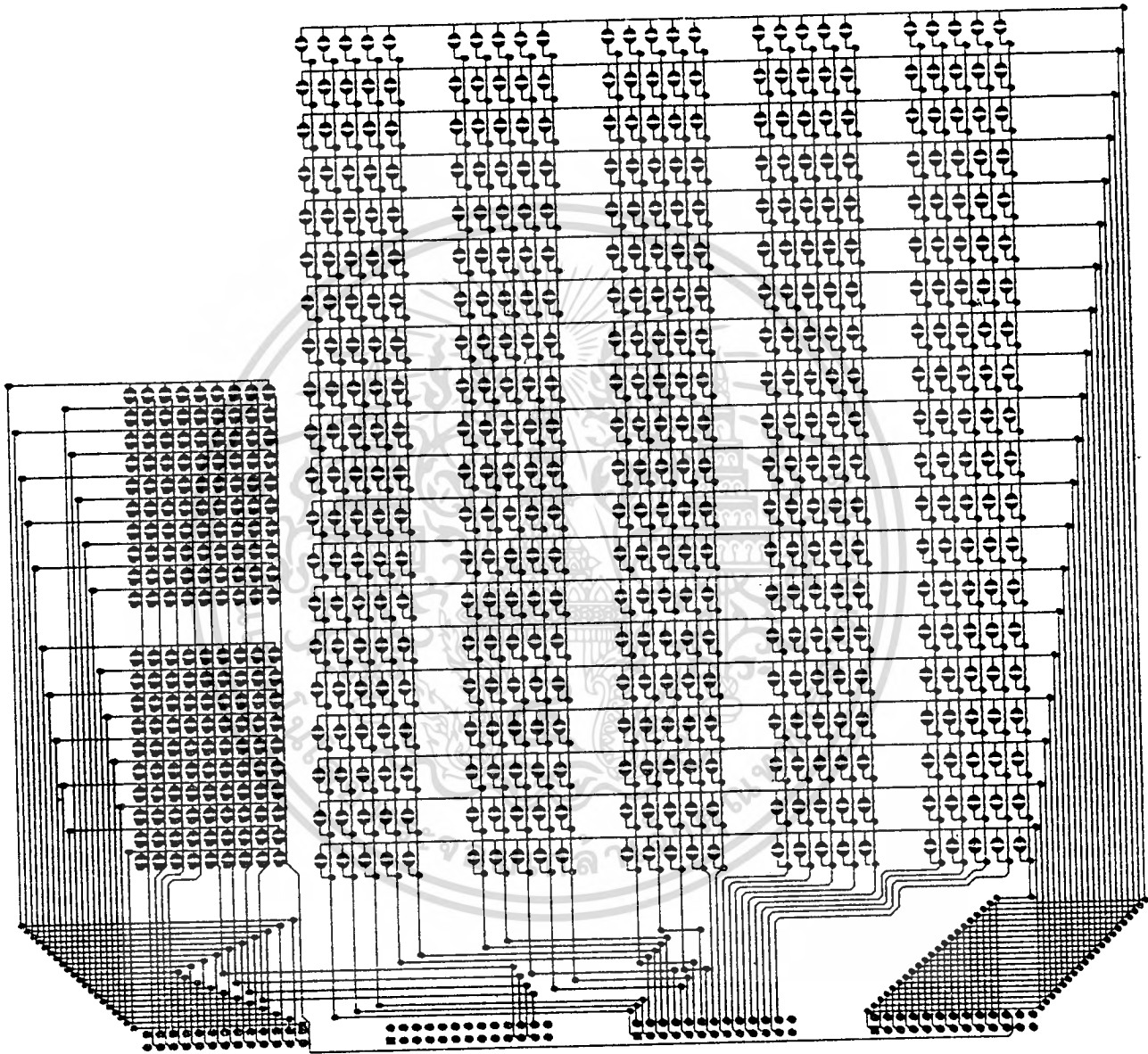
การออกแบบกระดาษคำตอบได้ความคิดมาจากกระดาษคำตอบของมหาวิทยาลัยรามคำแหงซึ่งกระดาษคำตอบของมหาวิทยาลัยรามคำแหงมีการใช้ทั้งด้านหน้าและด้านหลังแต่กระดาษคำตอบที่จะจัดทำขึ้นมาจะใช้เพียงหน้าเดียวเพื่อให้เหมาะกับเครื่องตรวจข้อสอบที่ทำงานมา แนวความคิดที่จะใช้วิธีตรวจเช็คได้มาจากหน้าสัมผัสของปุ่มกดของเครื่องคิดเลขและเกมส์กค เนื่องจากหน้าสัมผัสของเครื่องคิดเลขและเกมส์กคใช้แบบสวิทช์เซ็คคาร์บอน หลักการมืออยู่ว่าถ้ามีคาร์บอนมาสัมผัสที่สวิทช์คาร์บอนจะทำให้มีกระแสไฟฟ้าไหลผ่านที่สวิทช์ตัวนั้น กระดาษคำตอบที่ทำงานได้ประยุกต์จากหลักการนี้ไปใช้เซ็คคำตอบเป็นข้อๆ เพราะฉนั้นข้อสอบหนึ่งข้อจะต้องใช้สวิทช์คาร์บอนห้าตัวและจำนวนข้อสอบทั้งหมดร้อยข้อจะใช้สวิทช์คาร์บอนทั้งหมดห้าร้อยสวิทช์ นอกจากจะใช้สวิทช์ตรวจข้อสอบเป็นข้อๆ แล้วยังต้องใช้ตรวจรหัสวิชาและรหัสนักศึกษาทำให้กระดาษคำตอบมีขนาดใหญ่กว่าของกระดาษคำตอบของต้นแบบ



<b>มหาวิทยาลัยรามคำแหง</b>										<p style="text-align: center;">* คำแนะนำ *</p> <p>* ใช้ดินสอค่า 2B หรือต่ำกว่า ระบายในวงกลมที่ต้องการ</p> <p>* เมื่อต้องการแก้ไขวงที่ระบายไปแล้ว ไขยาง ลบ ลบให้สะอาดก่อน แล้วจึงระบายวงใหม่</p>																																																																																																																												
ชื่อ-สกุล _____										แถว _____																																																																																																																												
รหัสประจำตัว _____										สถานที่ _____																																																																																																																												
<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td><td>8</td><td>9</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td><td>2</td></tr> <tr><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td><td>3</td></tr> <tr><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td><td>4</td></tr> <tr><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td><td>5</td></tr> <tr><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td><td>6</td></tr> <tr><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td><td>7</td></tr> <tr><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td><td>8</td></tr> <tr><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td><td>9</td></tr> </table>										1	2	3	4	5	6	7	8	9		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	16 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					36 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					56 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>				
1	2	3	4	5	6	7	8	9																																																																																																																														
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																																																													
1	1	1	1	1	1	1	1	1	1																																																																																																																													
2	2	2	2	2	2	2	2	2	2																																																																																																																													
3	3	3	3	3	3	3	3	3	3																																																																																																																													
4	4	4	4	4	4	4	4	4	4																																																																																																																													
5	5	5	5	5	5	5	5	5	5																																																																																																																													
6	6	6	6	6	6	6	6	6	6																																																																																																																													
7	7	7	7	7	7	7	7	7	7																																																																																																																													
8	8	8	8	8	8	8	8	8	8																																																																																																																													
9	9	9	9	9	9	9	9	9	9																																																																																																																													
17 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										37 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					57 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
18 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										38 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					58 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
19 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										39 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					59 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
20 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										40 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					60 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
21 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										41 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					61 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
22 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										42 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					62 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
23 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										43 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					63 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
24 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										44 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					64 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
25 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										45 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					65 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
26 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										46 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					66 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
27 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										47 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					67 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
28 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										48 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					68 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
29 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										49 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					69 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
30 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										50 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					70 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
31 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										51 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					71 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
32 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										52 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					72 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
33 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										53 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					73 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
34 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										54 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					74 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							
35 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>										55 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>					75 <input type="radio"/> 1 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/>																																																																																																																							

ขอนำใบแจ้งรายชื่อผู้มีสิทธิ์สอบ 2 ครั้งแรกเป็นหลักฐานด้วย 27 กันยายน

คำอธิบาย



รูปที่ 3.10 แสดงลายวงจรของส่วนเส้นเซอ์คาร์บอน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

		1 0 0 0 0 0 0	21 0 0 0 0 0 0	41 0 0 0 0 0 0	61 0 0 0 0 0 0	81 0 0 0 0 0 0
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า		2 0 0 0 0 0 0	22 0 0 0 0 0 0	42 0 0 0 0 0 0	62 0 0 0 0 0 0	82 0 0 0 0 0 0
เจ้าคุณทหารลาดกระบัง		3 0 0 0 0 0 0	23 0 0 0 0 0 0	43 0 0 0 0 0 0	63 0 0 0 0 0 0	83 0 0 0 0 0 0
ชื่อ-สกุล.....		4 0 0 0 0 0 0	24 0 0 0 0 0 0	44 0 0 0 0 0 0	64 0 0 0 0 0 0	84 0 0 0 0 0 0
		5 0 0 0 0 0 0	25 0 0 0 0 0 0	45 0 0 0 0 0 0	65 0 0 0 0 0 0	85 0 0 0 0 0 0
		6 0 0 0 0 0 0	26 0 0 0 0 0 0	46 0 0 0 0 0 0	66 0 0 0 0 0 0	86 0 0 0 0 0 0
		7 0 0 0 0 0 0	27 0 0 0 0 0 0	47 0 0 0 0 0 0	67 0 0 0 0 0 0	87 0 0 0 0 0 0
		8 0 0 0 0 0 0	28 0 0 0 0 0 0	48 0 0 0 0 0 0	68 0 0 0 0 0 0	88 0 0 0 0 0 0
	1 2 3 4 5 6 7 8 9	9 0 0 0 0 0 0	29 0 0 0 0 0 0	49 0 0 0 0 0 0	69 0 0 0 0 0 0	89 0 0 0 0 0 0
รหัศวิชา	0 0 0 0 0 0 0 0 0	10 0 0 0 0 0 0	30 0 0 0 0 0 0	50 0 0 0 0 0 0	70 0 0 0 0 0 0	90 0 0 0 0 0 0
	1 1 1 1 1 1 1 1 1	11 0 0 0 0 0 0	31 0 0 0 0 0 0	51 0 0 0 0 0 0	71 0 0 0 0 0 0	91 0 0 0 0 0 0
	2 2 2 2 2 2 2 2 2	12 0 0 0 0 0 0	32 0 0 0 0 0 0	52 0 0 0 0 0 0	72 0 0 0 0 0 0	92 0 0 0 0 0 0
	3 3 3 3 3 3 3 3 3	13 0 0 0 0 0 0	33 0 0 0 0 0 0	53 0 0 0 0 0 0	73 0 0 0 0 0 0	93 0 0 0 0 0 0
รหัศนักศึกษา	4 4 4 4 4 4 4 4 4	14 0 0 0 0 0 0	34 0 0 0 0 0 0	54 0 0 0 0 0 0	74 0 0 0 0 0 0	94 0 0 0 0 0 0
	5 5 5 5 5 5 5 5 5	15 0 0 0 0 0 0	35 0 0 0 0 0 0	55 0 0 0 0 0 0	75 0 0 0 0 0 0	95 0 0 0 0 0 0
	6 6 6 6 6 6 6 6 6	16 0 0 0 0 0 0	36 0 0 0 0 0 0	56 0 0 0 0 0 0	76 0 0 0 0 0 0	96 0 0 0 0 0 0
	7 7 7 7 7 7 7 7 7	17 0 0 0 0 0 0	37 0 0 0 0 0 0	57 0 0 0 0 0 0	77 0 0 0 0 0 0	97 0 0 0 0 0 0
	8 8 8 8 8 8 8 8 8	18 0 0 0 0 0 0	38 0 0 0 0 0 0	58 0 0 0 0 0 0	78 0 0 0 0 0 0	98 0 0 0 0 0 0
	9 9 9 9 9 9 9 9 9	19 0 0 0 0 0 0	39 0 0 0 0 0 0	59 0 0 0 0 0 0	79 0 0 0 0 0 0	99 0 0 0 0 0 0
	0 0 0 0 0 0 0 0 0	20 0 0 0 0 0 0	40 0 0 0 0 0 0	60 0 0 0 0 0 0	80 0 0 0 0 0 0	100 0 0 0 0 0 0

รูปที่ 3.11 ตัวอย่างกระดาษคำตอบที่ออกแบบใช้งานโดยเฉพาะ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 4

### การทดลองและผลการทดลอง

ในบทนี้จะกล่าวถึงการทดลองการทำงานของเครื่องตรวจสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน โดยนำเอาเอาทฤษฎีการออกแบบจากบทที่ผ่านมาทดลองเพื่อหาข้อสรุป ดังนี้

#### การทดลองครั้งที่ 1

##### ลำดับขั้นการทดลอง

1. นำกระดาษคำตอบมาทำการระบายตรงส่วนของรหัสประจำวิชา และรหัสนักศึกษา ด้วยดินสอที่มีคาร์บอน ตั้งแต่เบอร์ 2B ขึ้นไป
2. เปิดเครื่องตรวจสอบ
3. ทำการใส่รหัสวิชาในตรงส่วนที่จะใส่เฉลย ให้ตรงกับรหัสที่ระบายไว้ในกระดาษคำตอบในตอนแรก
4. ใส่กระดาษคำตอบในเครื่องตรวจสอบ โดยให้วางด้านที่มีการระบายคำตอบลง แล้วปิดฝาเครื่องให้สนิท
5. กดปุ่ม ENTER เพื่อสั่งให้เครื่องเริ่มทำการตรวจข้อสอบ
6. สังเกตผลที่จอแสดงผล แล้วบันทึกผลการทดลอง
7. ให้เปลี่ยนรหัสวิชาในตรงส่วนที่จะใส่เฉลยใหม่ ให้มีค่าต่างจากที่ระบายไว้ในกระดาษคำตอบในตอนแรก
8. สังเกตผลการทดลอง แล้วบันทึกผลการทดลอง

##### ผลการทดลอง

ในตอนแรกที่ใส่รหัสวิชาไว้ตรงกับที่ระบายในกระดาษคำตอบ เครื่องสามารถอ่านค่าได้เพียงค่าแรกเท่านั้นแล้วก็ขึ้นคำว่า ERROR-SJ ที่หน้าจอแสดงผล และเมื่อเปลี่ยนรหัสวิชาใหม่ โดยจะมีค่าไม่ตรงกับที่ระบายไว้ในกระดาษคำตอบ ผลปรากฏว่าเครื่องขึ้นคำว่า ERROR-SJ ที่หน้าจอแสดงผลทันที สรุปได้ว่าในตอนแรกที่ใส่รหัสวิชาตรงกับที่ระบายไว้ในกระดาษคำตอบนั้นเกิดการผิดพลาดขึ้น อาจเกิดจากการระบายคำตอบไม่คำพอ หรือดินสอที่ใช้มีค่าคาร์บอนน้อยเกินไป หรืออาจเกิดจากการระบายคำตอบไม่แนบติดกับแผ่นปรินท์ จึงทำ

เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามเผยแพร่ต่อผู้อื่น และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## การทดลองครั้งที่ 2

### ลำดับขั้นการทดลอง

1. เปิดเครื่องตรวจสอบ
2. ทดลองใช้กระดาษชิ้นเล็ก ๆ ระบายด้วยคินสอที่มีคาร์บอน เบอร์ 2B เป็นวงกลมวงเล็ก ๆ หนึ่งวง
3. วางกระดาษลงบนแผ่นปริ้นท์ตรงส่วนที่เป็นรหัสวิชา โดยคว่ำด้านที่ระบายลง จากนั้นใช้มือกดกระดาษให้แนบสนิทกับแผ่นปริ้นท์
4. ใช้มัลติมิเตอร์วัดค่าแรงดันไฟฟ้า คร่อมจุดที่วางกระดาษ แล้วบันทึกผลการทดลอง
5. ให้เปลี่ยนจากที่ใช้คินสอเบอร์ 2B ระบาย เป็นการ ใช้คินสอเบอร์ 5B ระบายแทน
6. ใช้มัลติมิเตอร์วัดค่าแรงดันไฟฟ้า คร่อมจุดที่วางกระดาษ แล้วบันทึกผลการทดลอง
7. ให้เปลี่ยนจากการที่ใช้กระดาษที่มีการระบายด้วยคินสอ ที่มีคาร์บอนเบอร์ต่าง ๆ เป็นการ ใช้คินสอเบอร์ 2B วางตรงแผ่นปริ้นท์ให้ตรงกับจุดที่ต้องการจะวัดโดยตรง แล้วกดให้แนบสนิทกับแผ่นปริ้นท์
8. ใช้มัลติมิเตอร์วัดค่าแรงดันไฟฟ้าคร่อมจุดที่ใช้คินสอวาง แล้วบันทึกผลการทดลอง
9. เปลี่ยนคินสอจากเบอร์ 2B ไปเป็น 5B แทน
10. ใช้มัลติมิเตอร์วัดค่าแรงดันไฟฟ้าคร่อมจุดที่ใช้คินสอวาง แล้วบันทึกผลการทดลอง

### ผลการทดลอง

แรงดันไฟคร่อมจุดที่วัด โดยใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 2B ทดสอบ = 4.5 โวลท์

แรงดันไฟคร่อมจุดที่วัด โดยใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 5B ทดสอบ = 4.5 โวลท์

แรงดันไฟคร่อมจุดที่วัด โดยใช้คินสอเบอร์ 2B ทดสอบ = 4.5 โวลท์

แรงดันไฟคร่อมจุดที่วัด โดยใช้คินสอเบอร์ 5B ทดสอบ = 4.5 โวลท์

จากนั้นนำมาคำนวณหาค่าความต้านทานของเซ็นเซอร์จากการทดลองแบบต่าง ๆ ได้ดังนี้

ความต้านทานเมื่อใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 2B ทดสอบ = 5 กิโลโอห์ม

ความต้านทานเมื่อใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 5B ทดสอบ = 1 กิโลโอห์ม

ความต้านทานเมื่อใช้คินสอเบอร์ 2B ทดสอบ = 5 กิโลโอห์ม

ความต้านทานเมื่อใช้คินสอเบอร์ 5B ทดสอบ = 1 กิโลโอห์ม

สรุปผลการทดลองในครั้งนี้ปรากฏว่าความต้านทานยังมีค่าสูงทำให้คาร์บอนที่ใช้ต้องใช้คินสอ

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 5

### สรุปผลการทดลองและวิจารณ์

#### 5.1 สรุปผลการทดลอง

โครงการเครื่องตรวจข้อสอบอัตโนมัติแบบปรนัย โดยการตรวจเช็คคาร์บอน ในการตรวจข้อสอบจะอาศัยหลักการสแกนไปที่แท่นตรวจเช็คในลักษณะสแกนคีย์ (Scan Key) โดยจะส่งไปข้อที่จะตรวจถ้ามีการระบายที่ตัวเลือกใด ๆ จะทำให้ตัวเลือกนั้นจะเป็นศูนย์ เป็นต้น ถ้าเราจะกล่าวถึงการทำงานอย่างคร่าวๆ ซีพียู (CPU) จะทำการสแกนที่รหัสวิชาก่อนถ้าข้อสอบที่นำมาตรวจนั้นเป็นวิชาเดียวกันหรือเปล่า ถ้าไม่ใช่ซีพียูจะออกจากการทำงานทันที ถ้าใช่ก็จะทำการตรวจรหัสนักศึกษาโดยนำรหัสนักศึกษาไปเก็บที่พักข้อมูลก่อนและไปทำการสแกนตัวเลือกของแต่ละข้อ แล้วนำตัวเลือกไปที่พักข้อมูลของตัวเลือกเพื่อรอการนำไปเปรียบเทียบกับเฉลย จะทำการสแกนตัวเลือกจนหมดทุกข้อแล้วจึงนำไปเปรียบเทียบกับเฉลยและให้คะแนน เมื่อทำการสแกนเปรียบเทียบตัวเลือกและให้คะแนนเสร็จ จะนำรหัสนักศึกษาและคะแนนของนักศึกษาไปเก็บที่หน่วยความจำในแต่ละส่วน นอกจากการทำงานที่กล่าวมาแล้วยังมีส่วนอื่นอีกคือ ส่วนใส่รหัสและเฉลยและส่วนที่ดูแลคะแนนของนักศึกษาที่ตรวจไปแล้วได้

จากการทำงานที่กล่าวมานั้น มีปัญหาที่คณะผู้จัดทำไม่ได้ตั้งใจให้เกิดขึ้น แต่เหตุที่เกิดขึ้นนั้นเป็นสิ่งที่คณะผู้จัดทำไม่คาดคิดมาก่อนและเวลาอันเร่งรัด เป็นเหตุอันทำให้สิ่งประดิษฐ์ของคณะผู้จัดทำไม่อาจทำให้บรรลุเป้าหมาย ทางคณะผู้จัดทำจึงขอเสนอแนวทางในการพัฒนาต่อไป

#### 5.2 แนวทางการพัฒนา

1. การป้องกันกระดาษคำตอบอัตโนมัติ

2. การติดต่อกับเครื่องคอมพิวเตอร์ เพื่อนำไปทำเป็นฐานข้อมูลและทาง คณะผู้จัดทำได้ออกแบบวงจรที่สามารถที่จะติดต่อกับเครื่องคอมพิวเตอร์ไว้ แล้ว กล่าวคือที่แผงวงจร V-31 จะมีช่องเก็ทว่าง เป็นตำแหน่งของไอซี MAX-232 ซึ่งสามารถจะติดต่อโดยการใช้ RS-232 หรือไอซี 75156 เพื่อติดต่อ RS-425

3. เนื่องจากเมื่อตรวจข้อสอบไปหลายๆ แล้วจะมีคาร์บอนไปติดที่หน้าสัมผัสจึงอาจเป็นเหตุ

เอกสารนี้ให้เกิดข้อผิดพลาดไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## การทดลองครั้งที่ 3

### ลำดับขั้นการทดลอง

1. ใช้สายไฟจำนวน 9 เส้น ต่อระหว่างจุดเซ็นเซอร์ลงกราวด์ เพื่อให้ไฟวิ่งผ่าน เซ็นเซอร์ได้ โดยต่อเพียงหลักละเส้นเท่านั้น
2. เปิดเครื่องตรวจสอบ
3. ใส่รหัสวิชาในส่วนที่จะใส่เฉลย โดยใส่ให้ตรงกับรหัสที่ต่อสายไฟเอาไว้ในตอนแรก
4. กดปุ่ม ENTER เพื่อให้เครื่องเริ่มตรวจ
5. สังเกตที่จอแสดงผล แล้วบันทึกผลการทดลอง
6. ให้ใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 5B ทดสอบ แทนสายไฟในหลักขวาสุด โดยที่หลักอื่นยังใช้สายไฟต่ออยู่เหมือนเดิม กดกระดาษให้แนบกับแผ่นปริ้นท์
7. ทำซ้ำในข้อ 4 และ ข้อ 5
8. ให้ใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 5B ทดสอบ แทนสายไฟในหลักซ้ายสุด โดยที่หลักอื่นยังใช้สายไฟต่ออยู่เหมือนเดิม กดกระดาษให้แนบกับแผ่นปริ้นท์
9. ทำซ้ำในข้อ 4 และ ข้อ 5

### ผลการทดลอง

ผลการทดลองในช่วงที่ใช้สายไฟต่อทั้งหมด ปรากฏว่าเครื่องได้สแกนค่าจากเซ็นเซอร์ได้ครบทุกหลัก แล้วนำค่ามาเปรียบเทียบกับค่าที่เราป้อนให้ว่าตรงกันหรือไม่ ถ้าตรงกันก็จะผ่านขั้นตอนการตรวจเช็ครหัสวิชาไป

ส่วนผลการทดลองเมื่อใช้กระดาษที่ระบายด้วยคินสอเบอร์ 5B ทดสอบ แทนสายไฟในหลักขวาสุด และซ้ายสุดก็ได้ผลการทดลองเหมือนกับการใช้สายไฟ แต่ต้องกดกระดาษให้แนบสนิทกับแผ่นปริ้นท์จริง ๆ ถึงจะได้ผลที่เหมือนกัน เพราะถ้ากดกระดาษไม่ตรง เครื่องจะแสดงผลว่า ERROR-SJ ทันที

สรุปผลการทดลองทั้งหมด ในการทดลองได้เกิดปัญหามากมายจึงทำให้ไม่สามารถใช้ตรวจกระดาษคำตอบได้ในทันที อาจเป็นเพราะง่ายกระแสน้ำแก่เครื่องน้อยเกินไป หรือการระบายคำตอบต้องการใช้คินสอที่มีคาร์บอนสูง หรือกระดาษไม่แนบสนิทกับตัวเซ็นเซอร์ก็ได้ ปัญหาทั้งหมดนี้ยังต้องหาทางแก้ไขกันต่อไป

4. เนื่องจากแสดงผลแบบเซเว่นเซ็กเมนต์ นั้นแสดงข้อความได้นั้นไม่จบข้อความในหน้าจอ เดียว จึงข้อเสนอเป็นการไร้จอ แอลซีดี (LCD)

5. เนื่องจากเครื่องตรวจข้อสอบของคณะผู้จัดทำเป็นเครื่องต้นแบบได้มีรายการแก้ไขอยู่มาก จึงขอให้ออกแบบแผ่นวงจรใหม่ เพื่อความสวยงามและง่ายต่อการตรวจเช็ค

### 5.3 ปัญหาที่เกิดขึ้นในการทดลอง

1. เนื่องจากแผ่นวงจรของส่วนตรวจเช็คมิได้ลงฟิล์มเขียว เมื่อวางกระดาษคำตอบลงไปไม่ดี หรือเรียบร้อยจึงเป็นเหตุให้เกิดความผิดพลาดขึ้น

2. เนื่องจากประสบการณ์ในการเขียนโปรแกรมภาษาแอสเซมบลีของ 8051 นั้นยังไม่มากพอ จึงทำให้ในส่วนของโปรแกรมมีขนาดใหญ่ ซึ่งยากต่อการแก้ไขปรับปรุง

3. เนื่องจากในการออกแบบกระดาษคำตอบที่จัดทำขึ้นมานั้น มีความคลาดเคลื่อนเมื่อนำมาตรวจกับเครื่อง บนแผ่นวงจรตรวจเช็ค บริเวณช่องคำตอบไม่ตรงกับหน้าสัมผัสบนแผ่นวงจร จึงเป็นเหตุสืบเนื่องตามข้อ 1.

## ภาคผนวก

ภาคผนวก ก. วิธีใช้เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

ภาคผนวก ข. โคอะแกรมวงจร

ภาคผนวก ค. โฟล์วชาร์ทการทำงานของโปรแกรม

ภาคผนวก ง. โปรแกรม





ภาคผนวก ก.

วิธีใช้เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## วิธีใช้เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

1. เปิดสวิตช์ POWER ด้านข้างของเครื่องตรวจข้อสอบ จะสังเกตเห็นไฟที่สวิตช์ติดเป็นสีแดง
2. ที่จอแสดงผล จะมีอักษรคำว่า ED ENGINEER วิ่งจากทางด้านขวาทางซ้าย แล้วหายไป หลังจากนั้นจะขึ้นเครื่องหมาย PROMPT กระพริบอยู่ทางด้านซ้ายมือสุด แสดงว่าเครื่องพร้อมที่จะรับคำสั่งต่อไปแล้ว
3. จากนั้นสามารถเลือกได้ว่าต้องการที่จะให้เครื่องทำอะไร สิ่งที่สามารถเลือกได้ก็คือ ต้องการเปลี่ยนเลขหรือไม่, ต้องการคะแนนของนักศึกษาที่ตรวจไว้แล้วใช่หรือไม่ หรือ ต้องการให้เครื่องทำการตรวจข้อสอบโดยใช้เลขเคมีใช่หรือไม่
4. สมมติว่าเปิดเครื่องมาครั้งแรกยังไม่มีเลข และยังไม่คะแนนเคมีของนักศึกษา ก็ต้องใส่เลขให้เครื่องก่อน โดยการกดปุ่ม ANS เครื่องก็จะขึ้นคำว่า SUBJECT\_1 แล้วจะให้ใส่รหัสวิชาเป็นตัวเลขจำนวน 9 ตัว
5. เมื่อใส่รหัสวิชาครบทั้ง 9 ตัวแล้ว เครื่องก็จะขึ้นคำว่า ANS\_1\_ แล้วเว้นที่ไว้ให้ใส่เลข การใส่เลขสามารถใส่ได้เพียงเลข 1 ถึงเลข 5 เท่านั้น เพราะว่า ในคำถามหนึ่งข้อเรามีคำตอบให้เลือกเพียงห้าตัวเท่านั้น
6. เมื่อใส่เลขในข้อแรกเสร็จแล้วให้กดปุ่ม INC เครื่องจะขึ้นคำว่า ANS\_2\_ เพื่อให้ใส่เลขในข้อต่อไป จะทำเช่นนี้ต่อไปเรื่อย ๆ จนกระทั่งครบทั้ง 100 ข้อ
7. หลังจากนั้นให้กดปุ่ม BSC เครื่องจะกลับมาอยู่ที่เครื่องหมาย PROMPT อีกครั้ง
8. ให้ใส่กระดาษคำตอบที่มีการระบายคำตอบด้วยดินสอที่มีคาร์บอน ตั้งแต่เบอร์ 2B ขึ้นไป ไปในช่องที่ใส่กระดาษคำตอบ โดยคว่ำหน้ากระดาษลง
9. ปิดฝาตรงช่องที่ใส่กระดาษลง จะทำให้กระดาษแนบติดกับแผ่นปรินต์ แล้วกดปุ่ม ENTER เพื่อให้เครื่องเริ่มทำการตรวจข้อสอบ
10. อันดับแรกเครื่องจะทำการตรวจสอรหัสวิชา ถ้ารหัสวิชาไม่ตรงกันเครื่องก็จะไม่ทำงานต่อ ถ้าตรงกันก็จะอ่านรหัสนักศึกษาในกระดาษคำตอบ และอ่านค่าที่มีการระบายคำตอบด้วยดินสอที่มีคาร์บอน ตั้งแต่เบอร์ 2B ขึ้นไป แล้วนำไปเปรียบเทียบกับเลขที่ใส่ไว้ในตอนแรก หากคำตอบตรงกันก็จะได้คะแนน
11. ในกรณีที่มีการระบายคำตอบเกินกว่าหนึ่งช่องในข้อเดียวกันเครื่องจะไม่ให้คะแนนในข้อนั้น ๆ

12.หลังจากนั้นเครื่องจะแสดงผลพร้อมออกมาทางจอแสดงผล ซึ่งจะมีรหัสประจำ-ตัวนักศึกษา และคะแนนสอบของนักศึกษาค้นนั้น พร้อมกันนี้เครื่องจะทำการเก็บข้อมูลทั้งรหัสวิชา, รหัสประจำตัวนักศึกษา และคะแนนสอบไว้ในหน่วยความจำด้วย

13.หากต้องการตรวจข้อสอบต่อไปก็ให้ใส่กระดาษคำตอบอันใหม่ในช่องกระดาษคำตอบ แล้วปิดฝาจากนั้นให้กดปุ่ม ENTER เครื่องก็จะทำการตรวจโดยใช้เฉลยเดิม

14.เมื่อตรวจเสร็จแล้วต้องการจะตรวจคะแนนก็สามารถทำได้โดยการกดปุ่ม MARK เครื่องก็จะแสดงรายวิชาขึ้นมาให้เราเลือกว่าต้องการที่จะดูคะแนนของรายวิชาอะไร เมื่อเราเลือกรายวิชาได้แล้วเครื่องก็จะขึ้นรหัสตัวนักศึกษาค้นแรก พร้อมกับคะแนนสอบมาให้ดู

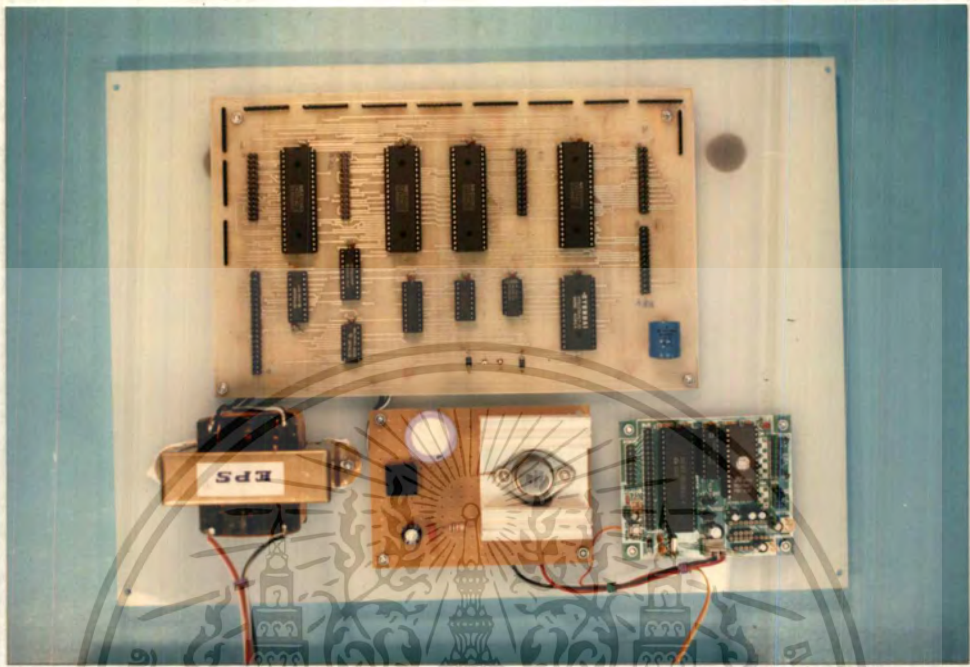
15.หากต้องการดูคะแนนของคนถัดไปให้กดปุ่ม INC เครื่องก็จะแสดงรหัสและคะแนนของนักศึกษาค้นถัดไป หากกดเลยมาแล้วต้องการที่จะย้อนกลับไปดูของคนเก่า ก็ให้กดปุ่ม DEC เครื่องก็จะแสดงผลของคนก่อนมาให้ดู

16.ถ้าต้องการจะออกมาที่เครื่องหมาย PROMPT ก็ให้กดปุ่ม ESC เครื่องก็จะมาอยู่ที่เครื่องหมาย PROMPT เพื่อที่จะรับคำสั่งต่อไป

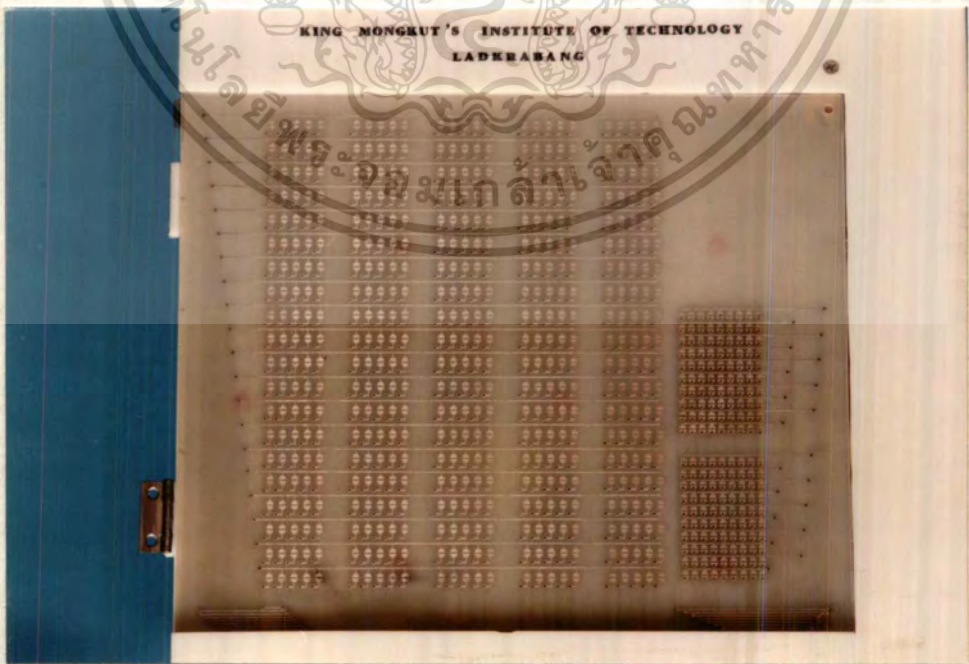


รูปที่ 1 เครื่องตรวจข้อสอบปรนัยแบบตรวจเช็คคาร์บอน

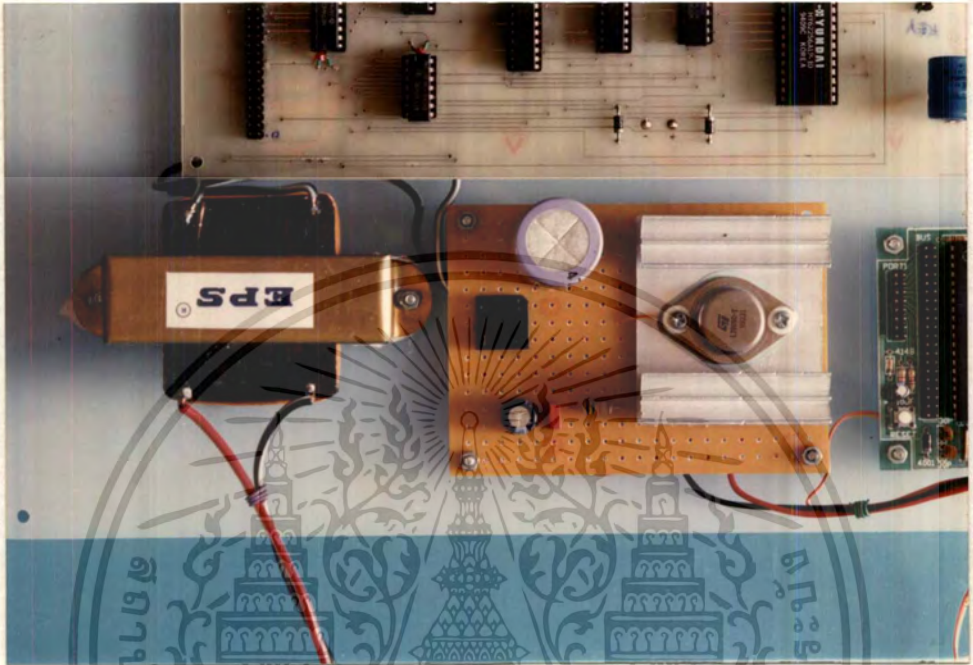
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



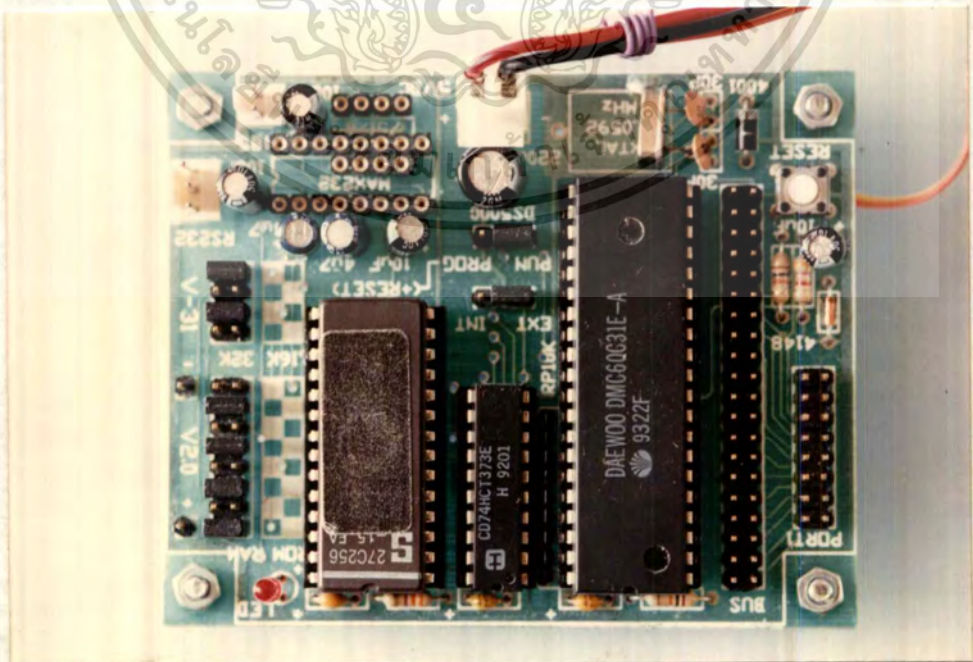
รูปที่ 2 การวางอุปกรณ์ภายในเครื่องตรวจสอบ



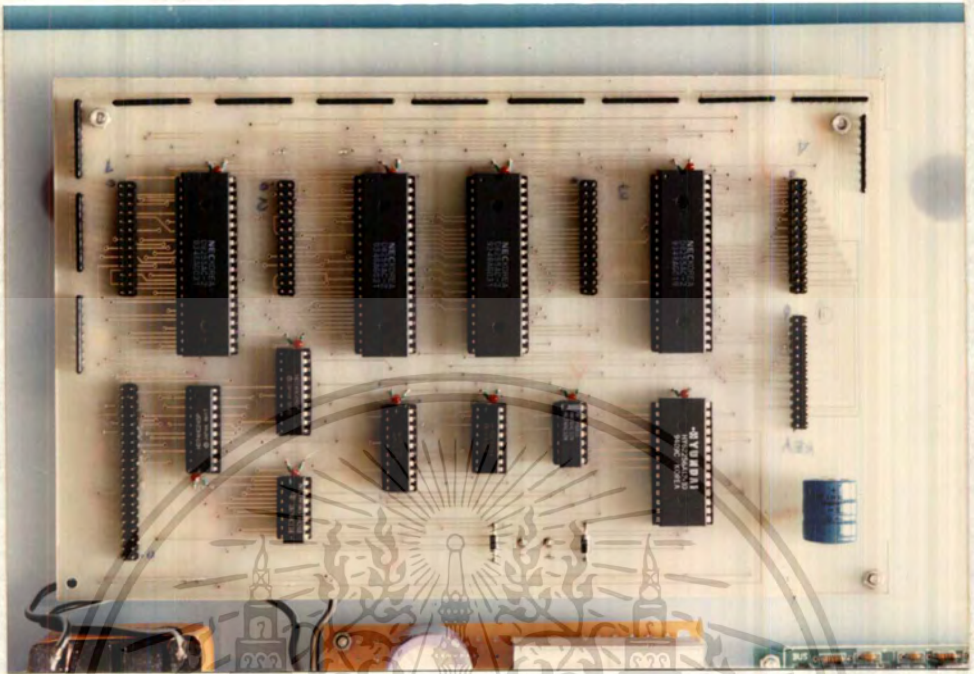
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้สอยเพื่อการศึกษานี้เท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
รูปที่ 3 แผ่นเงินเซอร์คาร์บอน  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



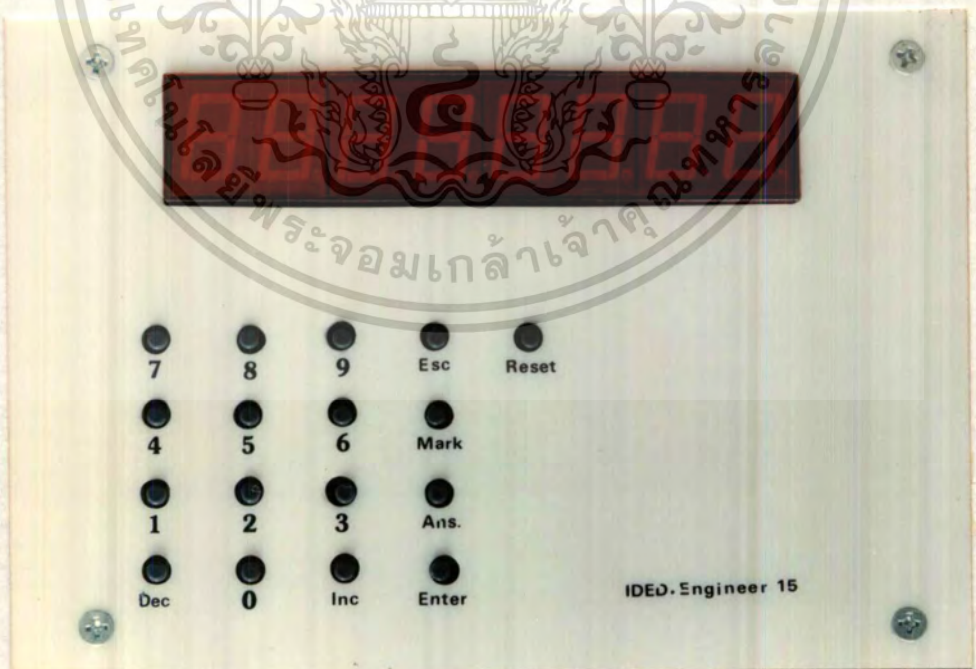
รูปที่ 4 วงจรแปลงไฟ และหม้อแปลง



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
รูปที่ 5 การ์ดไมโครคอนโทรลเลอร์  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6 การ์ดคอลโทรลพอร์ท



รูปที่ 7 จอแสดงผลและคีย์บอร์ด

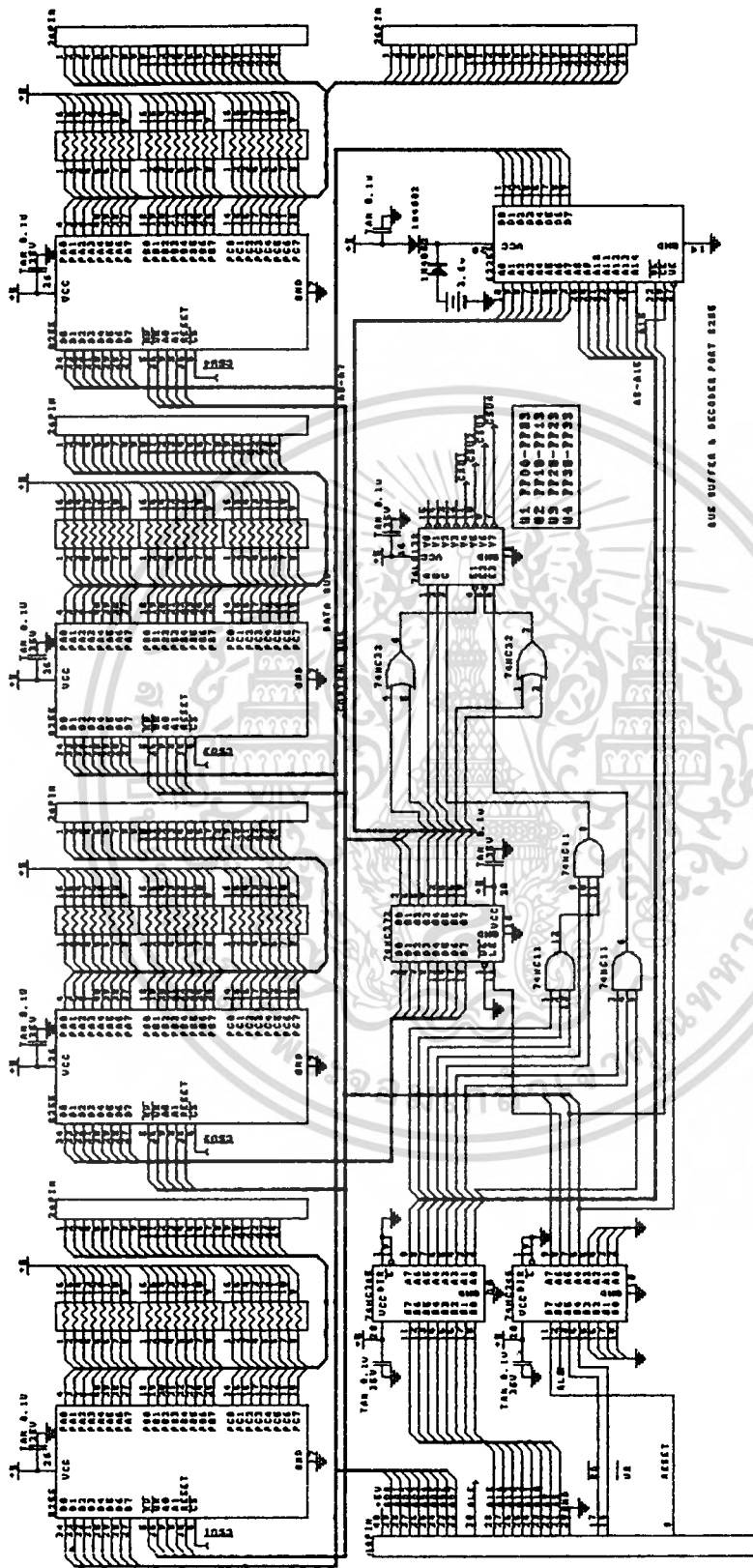
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาคผนวก ข.

โคะแกรมวงจร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



วงจรรพอร์ทอินพุทเอาท์พุทและหน่วยความจำ

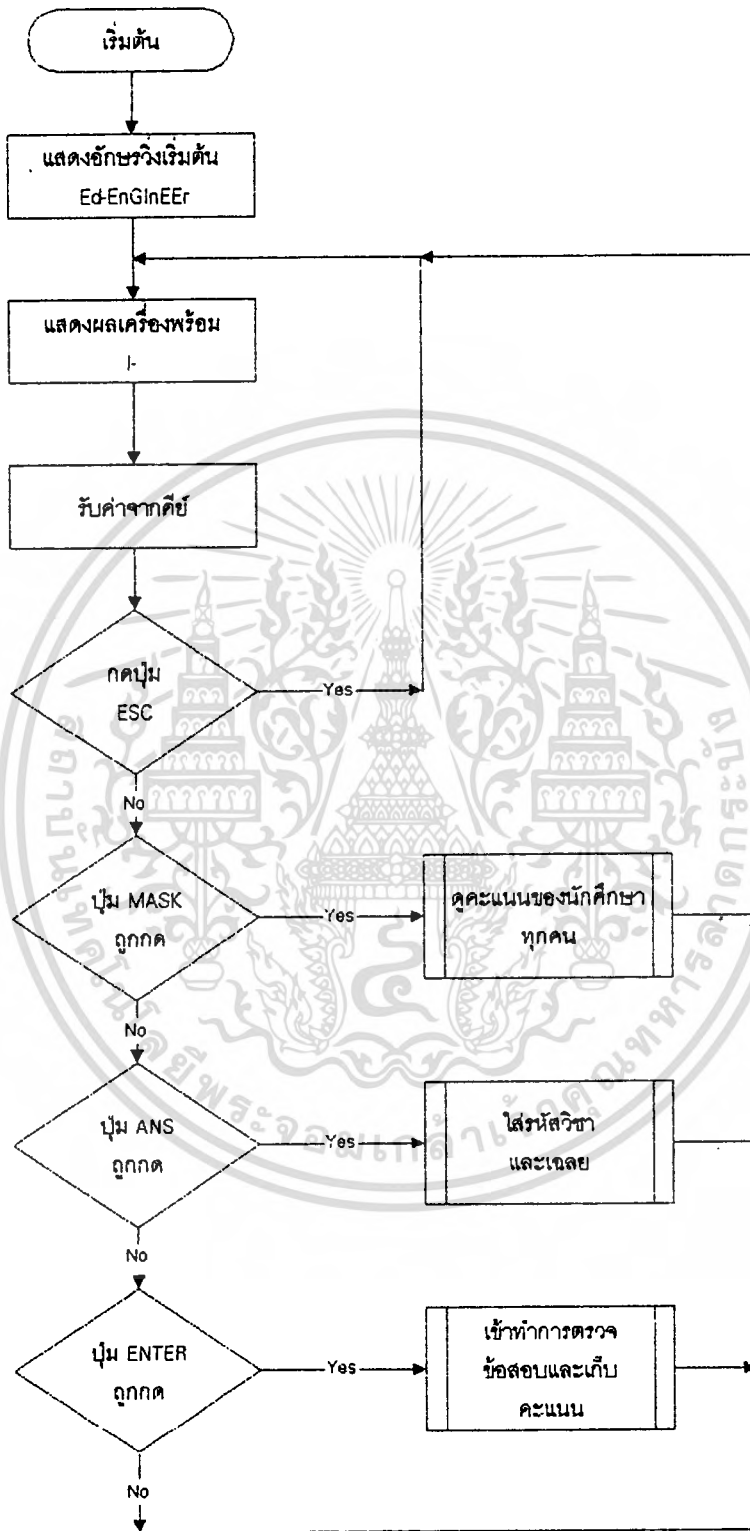
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาคผนวก ค.

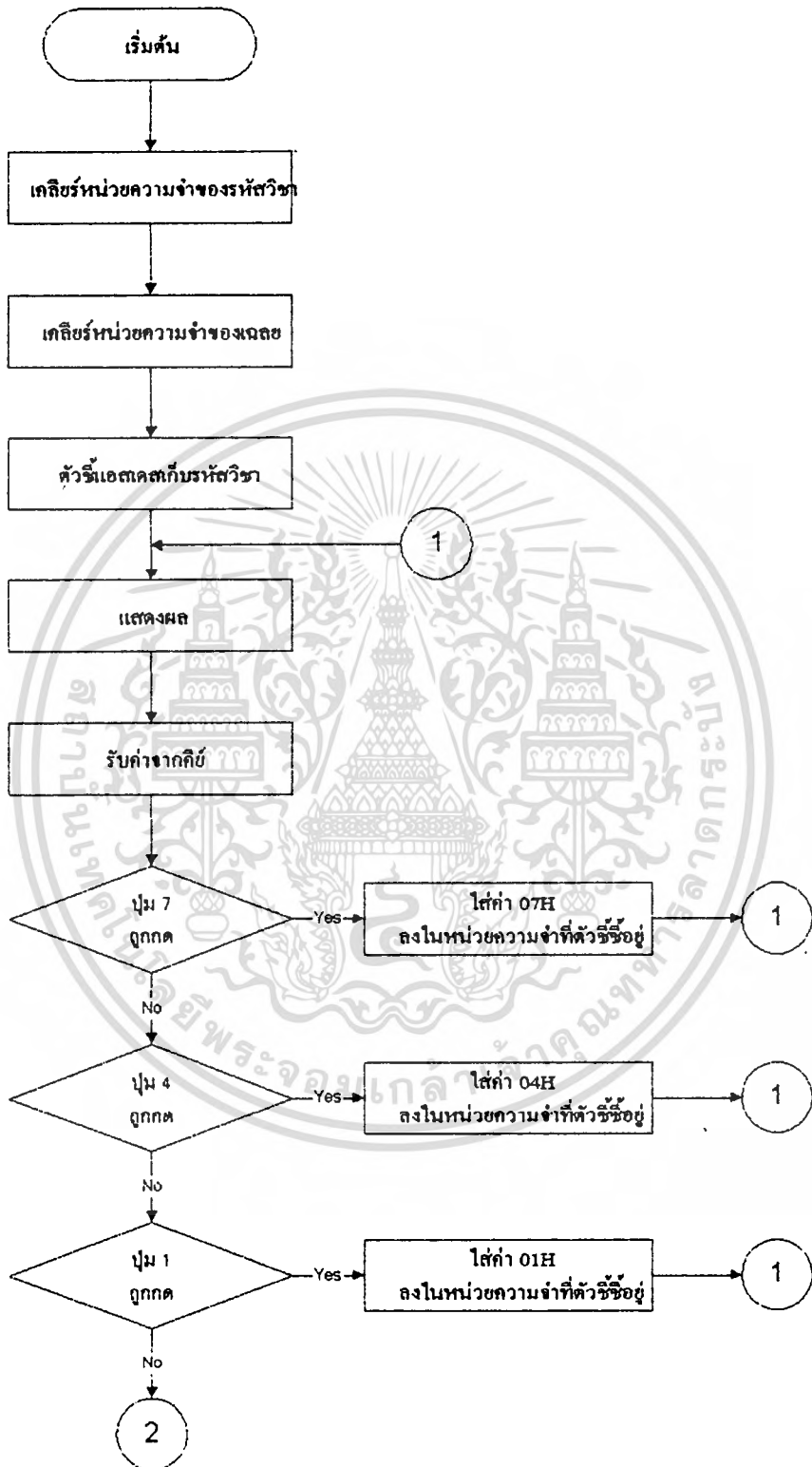
ไฟล์ข่าวการทำงานของโปรแกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



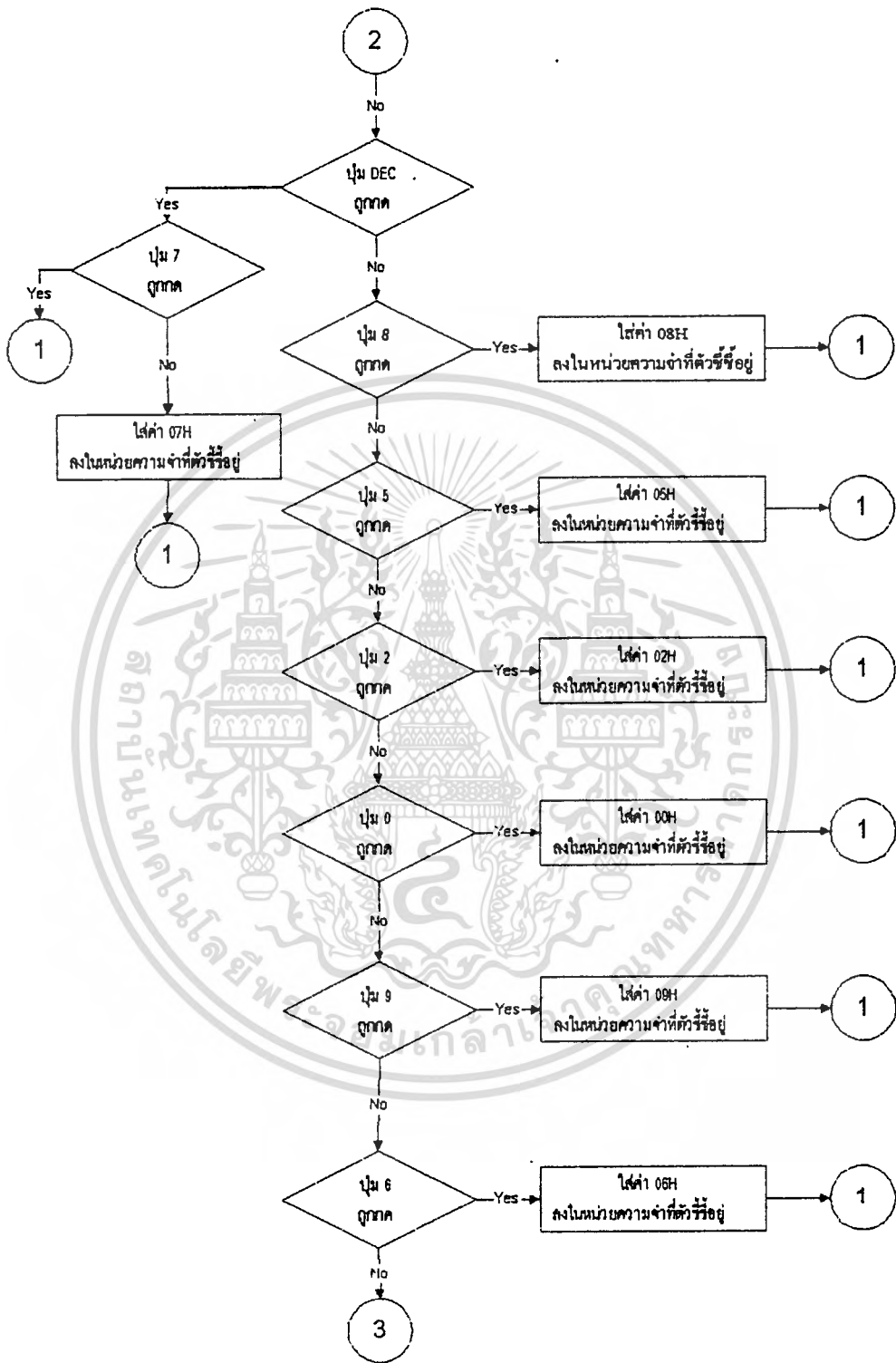
รูปที่ 1 ไฟล์ซอร์ซที่แสดงการทำงานของโปรแกรม (1)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



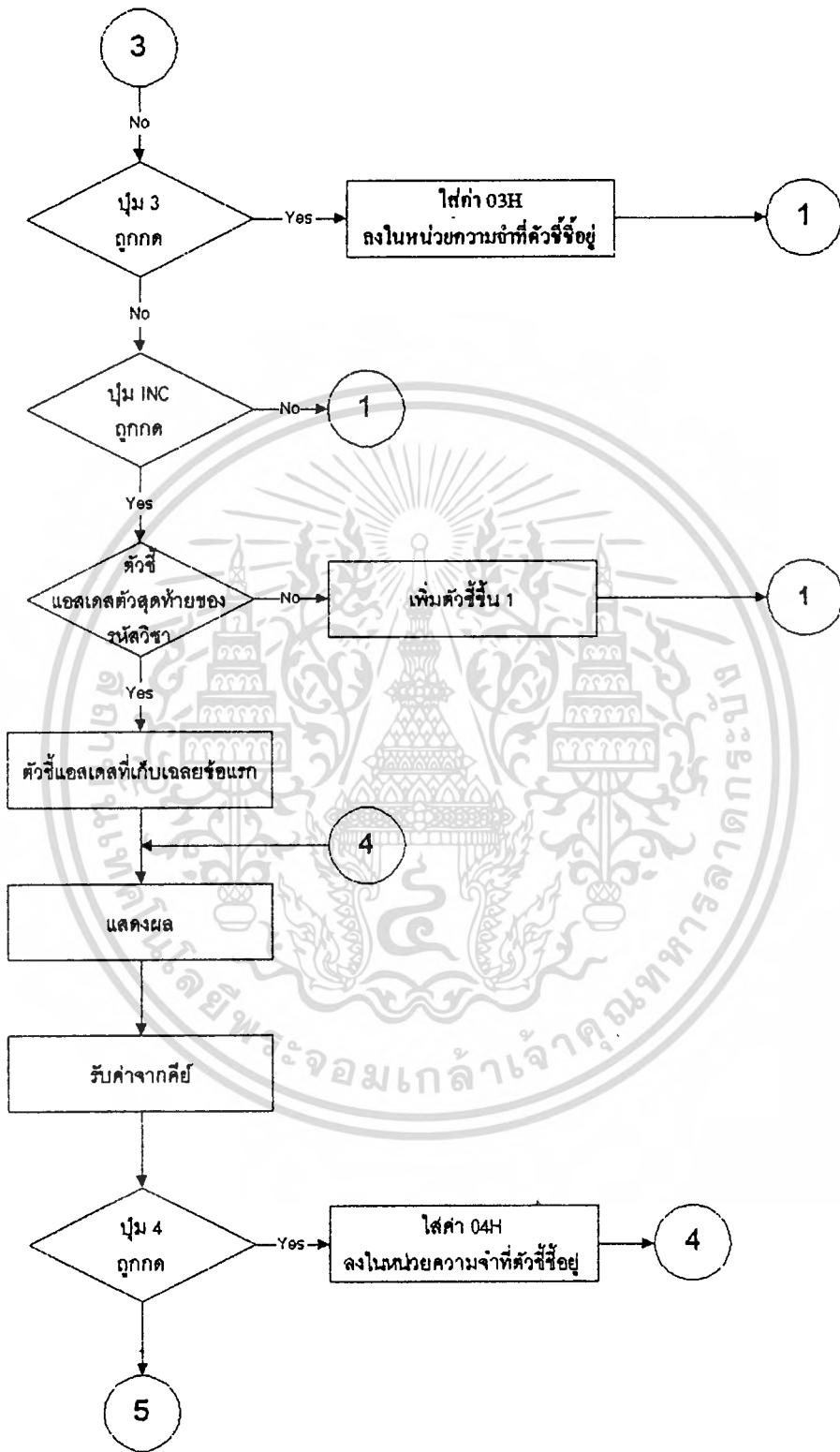
รูปที่ 2 โฟลว์ชาร์ทแสดงการทำงานของโปรแกรม (2)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



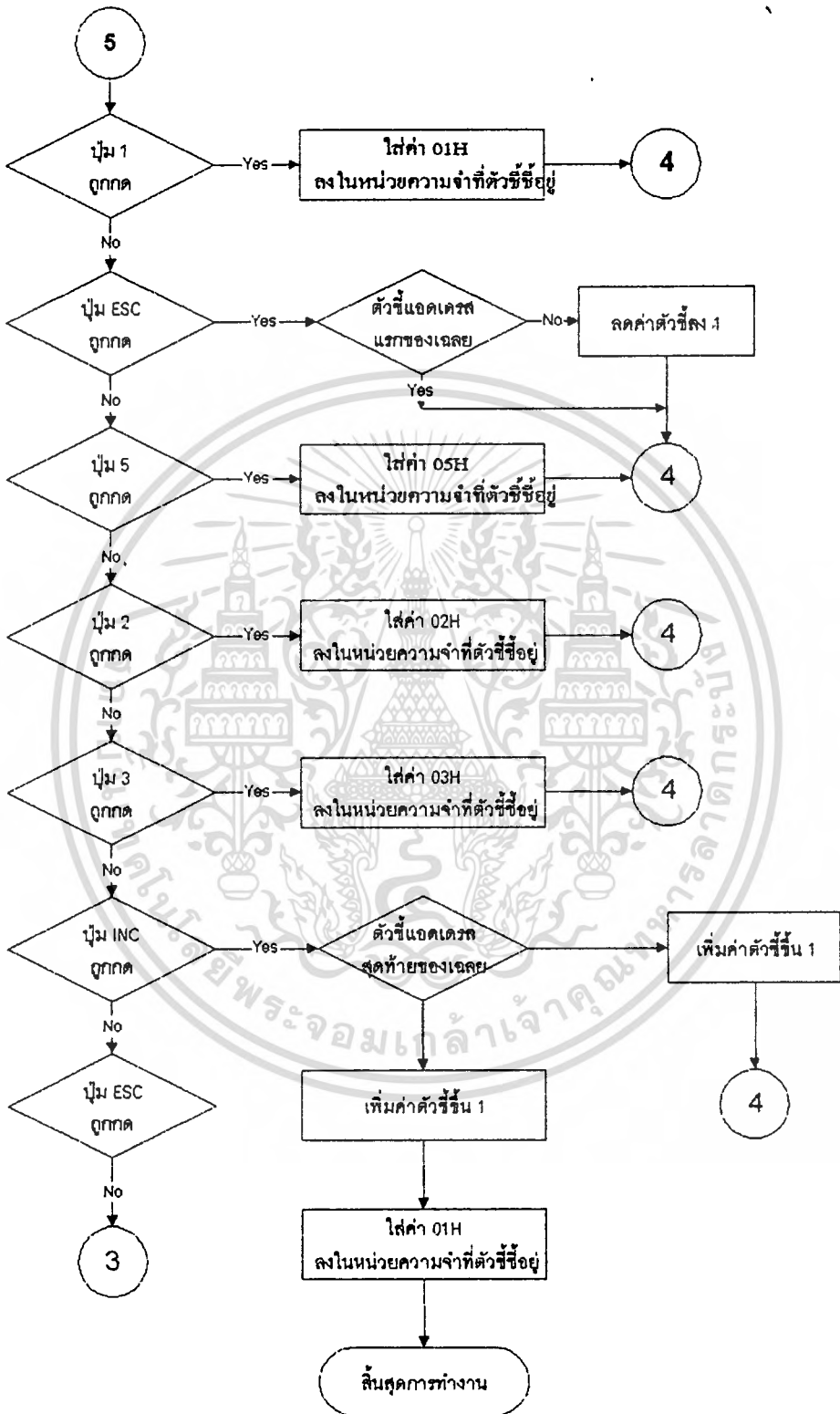
รูปที่ 3 ไฟล์ซอร์ซแสดงการทำงานของโปรแกรม (2 ต่อ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



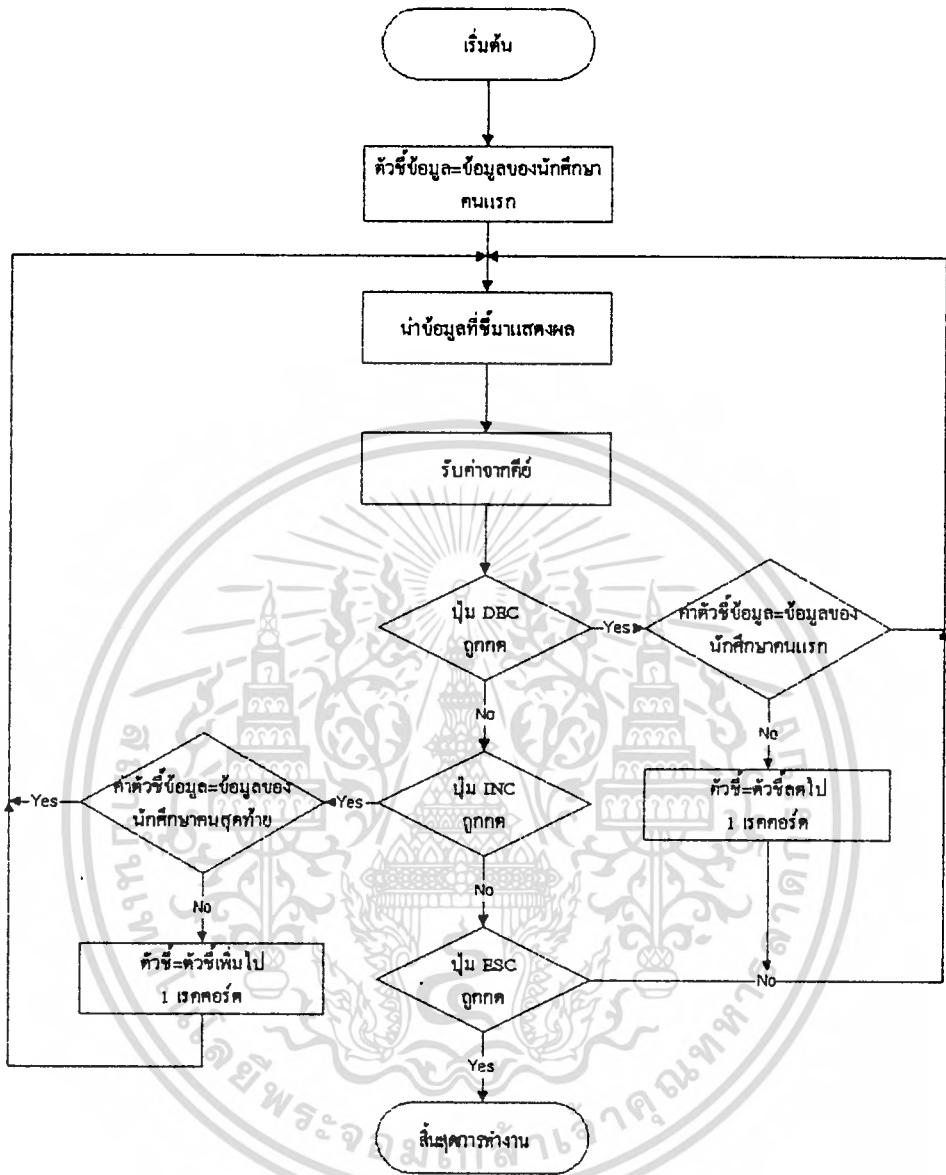
รูปที่ 4 โฟลว์ชาร์ทแสดงการทำงานของโปรแกรม (2 ต่อ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

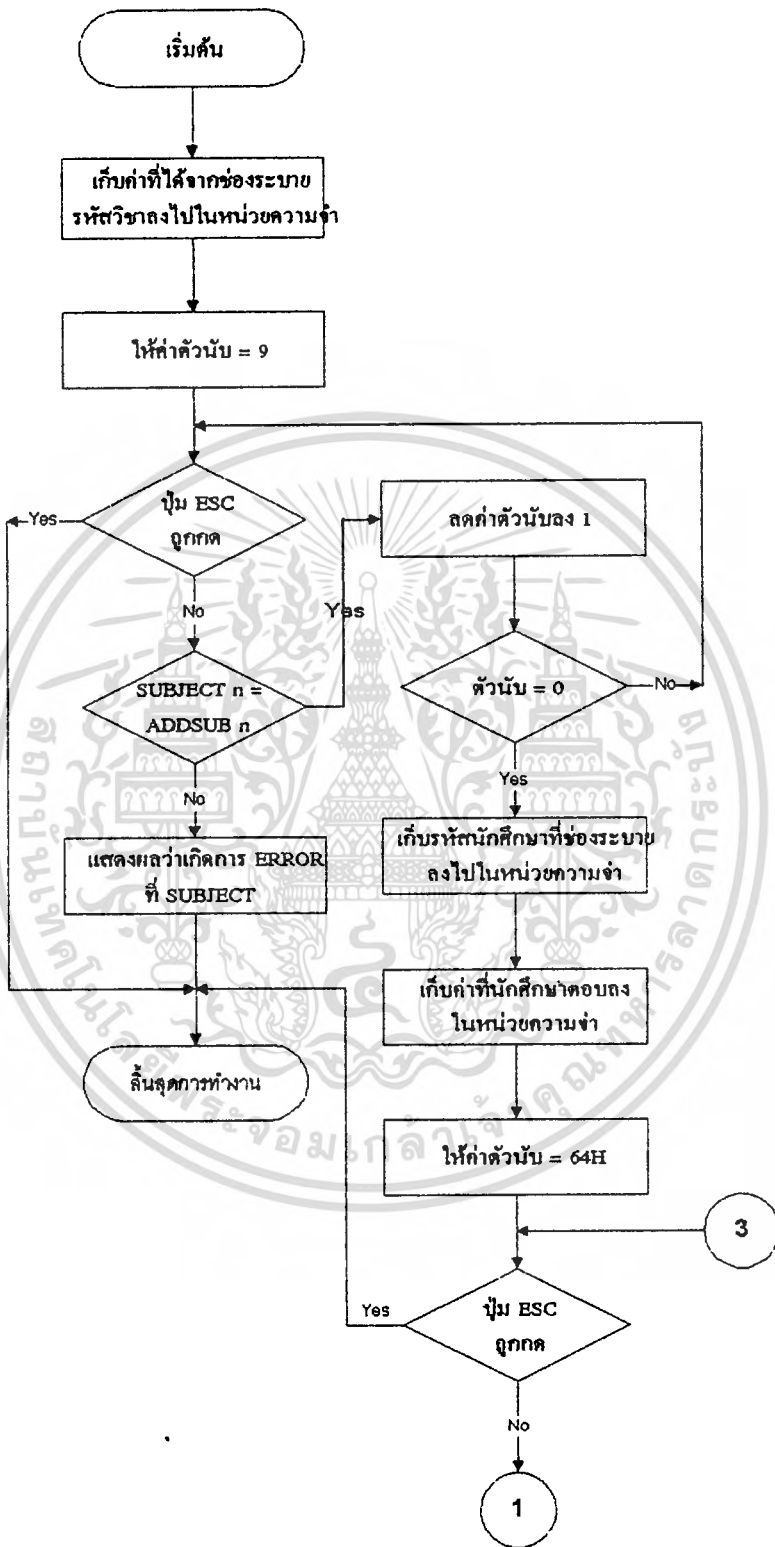


รูปที่ 5 ไฟล์ซาร์ทแสดงการทำงานของโปรแกรม (2 ต่อ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

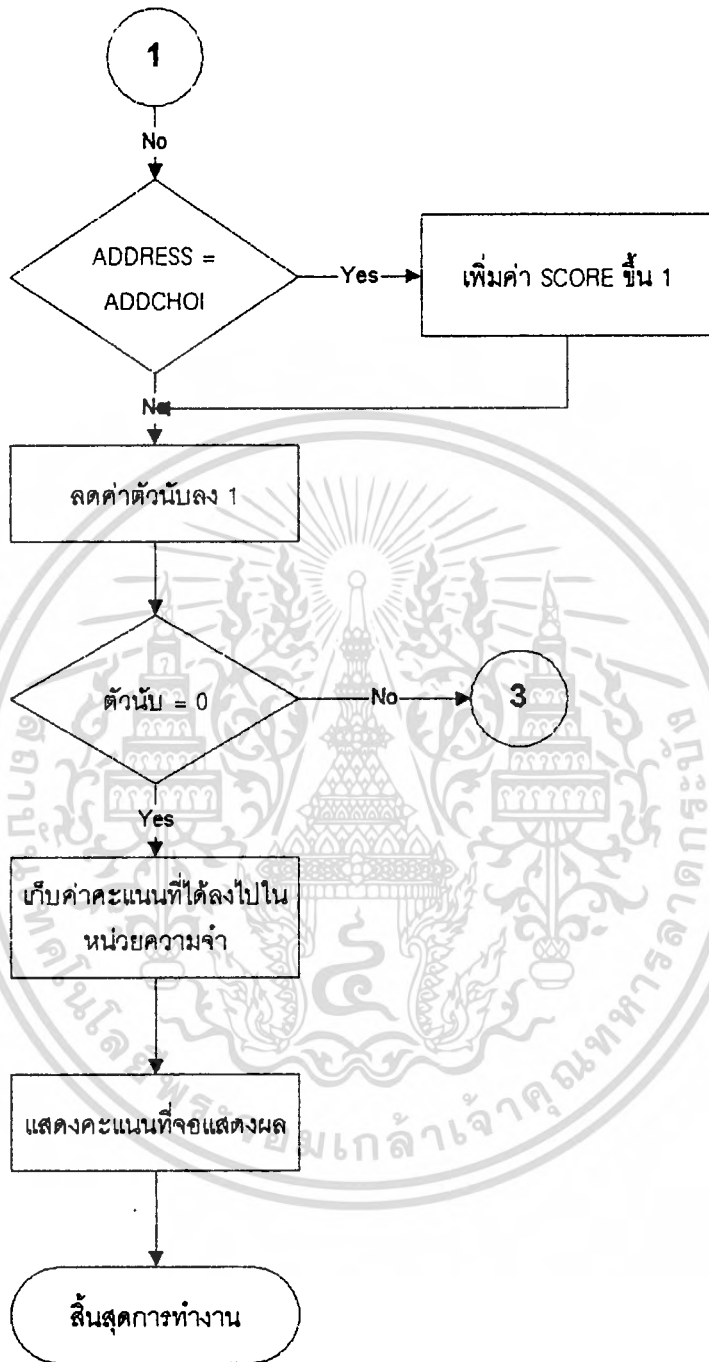


รูปที่ 6 โฟลว์ชาร์ทแสดงการทำงานของโปรแกรม (3)



รูปที่ 7 ไฟล์ซาร์ทแสดงการทำงานของโปรแกรม (4)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 8 โฟลว์ชาร์ตแสดงการทำงานของโปรแกรม (4 ต่อ)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

;/***** U1 *****/
U1PA      EQU 0FF00H      ;/***U1 PORT A***/
U1PB      EQU 0FF01H      ;/***U1 PORT B***/
U1PC      EQU 0FF02H      ;/***U1 PORT C***/
U1PD      EQU 0FF03H      ;/***U1 INITIALLY PORT OF U1***/

;/***** U2 *****/
U2PA      EQU 0FF10H      ;/***U2 PORT A***/
U2PB      EQU 0FF11H      ;/***U2 PORT B***/
U2PC      EQU 0FF12H      ;/***U2 PORT C***/
U2PD      EQU 0FF13H      ;/***U2 INITIALLY PORT OF U2***/

;/***** U3 *****/
U3PA      EQU 0FF20H      ;/***U3 PORT A***/
U3PB      EQU 0FF21H      ;/***U3 PORT B***/
U3PC      EQU 0FF22H      ;/***U3 PORT C***/
U3PD      EQU 0FF23H      ;/***U3 INITIALLY PORT OF U3***/

;/***** U4 *****/
U4PA      EQU 0FF30H      ;/***U4 PORT A***/
U4PB      EQU 0FF31H      ;/***U4 PORT B***/
U4PC      EQU 0FF32H      ;/***U4 PORT C***/
U4PD      EQU 0FF33H      ;/***U4 INITIALLY PORT OF U4***/

;/***** VARIABLE ADDRESS OTHER *****/
PARARITY  EQU 02A0H      ;CHECK HEAV DATA
SUBJECT   EQU 0300H      ;ADDRESS AT NUMBER SUBJECT
ADDSUB1   EQU 0370H      ;ADDRESS STORE SUBJECT FORM
                        ANSWER
ADDID1    EQU 0400H      ;ADDRESS STORE ID FORM ANSWER
ADDSCR    EQU 0450H      ;ADDRESS STORE SCORE FORM
                        ANSWER

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

ADDANS    EQU 0500H                ;ADDRESS STORE ANS FORM
                                           ANSWER
ADDCHOI   EQU 0600H                ;ADDRESS AT ANSWER REAL
ADDDISID  EQU 0700H                ;ADDRESS OF DATA ID AT DISPLAY
ADDNUM    EQU 0750H                ;ADDRESS STORE NUMBER OF
                                           SCAN DISPLAY
STARTID   EQU 01000H              ;START ADDRESS'S STORE ID OF
                                           EVERBODY
STARTMARK EQU 05000H              ;START ADDRESS'S STORE MARK
                                           OF EVERBODY

;***** MAIN PROGRAM *****/
ORG 0000H
REST:     MOV R0,#050H
RES1:     MOV R1,#00H
RES2:     DJNZ R1,RES2
           DJNZ R0,RES1
           MOV A,#09BH
           MOV DPTR,#U1PD          ;CONTROL PORT
           MOVX @DPTR,A           ;INITIAL U1
           MOV A,#088H
           MOV DPTR,#U2PD          ;CONTROL PORT
           MOVX @DPTR,A           ;INITIAL U2
           MOV DPTR,#U3PD          ;CONTROL PORT
           MOVX @DPTR,A           ;INITIAL U3
           MOV A,#08AH
           MOV DPTR,#U4PD          ;CONTROL PORT
           MOVX @DPTR,A           ;INITIAL U4

;PROGRAM MONITER
START:    MOV B,#012H

```

```

MOV DPTR,#CODE1
MOV R6,DPH
MOV R7,DPL
LCALL CLSD
LONDIS:  MOV R0,#00H
        MOV R1,#08H
SCANLP:  MOV DPH,R6
        MOV DPL,R7
        MOV A,R0
        MOVC A,@A+DPTR
        MOV DPTR,#U4PA
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#U4PC
        MOV A,R0
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#U4PC
        MOV A,R0
        MOVX @DPTR,A
        LCALL DELA3
        INC R0
        DJNZ R1,SCANLP
        INC R7
        DJNZ B,LONDIS
        LCALL DELA
LPMON:  LCALL CLSD
        MOV DPTR,#CODER
        MOV A,#00H
        MOVC A,@A+DPTR

```

```

MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
MOV DPTR,#U4PC
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA
NOP
NOP
LCALL DELA
LCALL DELA

;PROGRAMS SCAN KEY MAIN
MOV A,#00H
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
LPKEY: LCALL CLSD
LCALL DEL3
MOV A,#03H
MOV DPTR,#U4PC
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA
MOV DPTR,#U4PB
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
CJNE A,#0FH,ESC1
LJMP LPMON

ESC1: CJNE A,#0EH,MASK1
LJMP LPMON

```

```

MASK1: CJNE A,#0DH,ANSM1

```

```

LJMP MAINMASK
ANSM1: CJNE A,#0BH,ENTER1
LJMP MAINANS
ENTER1: CJNE A,#07H,LOOPM
; LJMP ID1
LJMP SUBJECT1 ;*** GO SCAN SUBJECT ***
LOOPM: LJMP LPMON
;***** END MAIN KEY *****

;*****<< PROGRAM MAIN CHECK ANSWER >>*****

HEADSCAN2: MOV R0,#05H
MOV R1,#08H
MOV R2,#00H
MOV R7,#00H
RET

STRO: MOV A,R7
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
MOV DPTR,#U4PC
MOVX @DPTR,A
PUSH 02H
PUSH 05H
MOV R2,#0A0H
MOV R5,#0FFH

```

```

SDEL:    DJNZ R5,SDEL
          DJNZ R2,SD
          POP 05H
          POP 02H
          INC R2
          RET

```

```

BODYSUB11: MOV DPTR,#U3PC
            MOV A,R1
            MOVX @DPTR,A
            RR A ;ROTATE ACC NO THROUNG CARRY
            MOV R1,A
            PUSH 02H
            PUSH 05H
            MOV R2,#02H
SD11:      MOV R5,#0F0H
,SDEL11:   DJNZ R5,SDEL11
            DJNZ R2,SD11
            POP 05H
            POP 02H
            MOV A,#00H
            MOV DPTR,#U3PC
            MOVX A,@DPTR
            ANL A,#0F0H
            RET

```

```

BODYSUB12: MOV DPTR,#U3PB
            MOV A,R1
            MOVX @DPTR,A

```

```

MOV R1,A
PUSH 02H
PUSH 05H
MOV R2,#02H
SID11: MOV R5,#0F0H
SIDEL11: DJNZ R5,SIDEL11
        DJNZ R2,SID11
        POP 05H
        POP 02H
        MOV A,#00H
        MOV DPTR,#U3PC
        MOVX A,@DPTR
        ANL A,#0F0H
        RET
BODYSUB21: MOV DPTR,#U3PC
           MOV A,R1
           MOVX @DPTR,A
           RR A ;ROTATE ACC NO THROUNG CARRY
           MOV R1,A
           MOV A,#00H
           MOV DPTR,#U4PC
           MOVX A,@DPTR
           RET
BODYSUB22: MOV DPTR,#U3PB
           MOV A,R1
           MOVX @DPTR,A
           RR A ;ROTATE ACC NO THROUNG CARRY
           MOV R1,A

```

```

MOV A,#00H
MOV DPTR,#U4PC
MOVX A,@DPTR
RET

```

```

;**** PROGRAMS CHECK CODE SUBJECT ****
;

```

```

SUBJECT1: LCALL HEADSCAN2
;

```

```

LPSCSUB11: LCALL BODYSUB11

```

```

ANL A,#0F0H

```

```

CJNE A,#080H,CONTSUBJ11

```

```

JZ CONTSUBJ11

```

```

MOV DPTR,#ADDSUB1

```

```

LCALL STRO

```

```

CONTSUBJ11: INC R7

```

```

LCALL CHECKESC

```

```

DJNZ R0,LPSCSUB11

```

```

CONSUB12: MOV R0,#07H

```

```

MOV R1,#080H

```

```

MOV R7,#04H

```

```

LPSCSUB12: LCALL BODYSUB12

```

```

ANL A,#080H

```

```

JNZ GSUB12

```

```

CONTSUBJ12: INC R7

```

```

LCALL CHECKESC

```

```

DJNZ R0,LPSCSUB12

```

```

CJNE R2,#01H,ERRS1

```

```

SJMP SUBJECT2

```

```

ERRS1: LJMP ERROR

```

```

GSUB12: MOV DPTR,#ADDSUB1

```

```

LCALL STRO

```

SJMP CONTSUBJ12

-----

SUBJECT2: LCALL HEADSCAN2

LPSCSUB21: LCALL BODYSUB11

ANL A,#040H

JNZ GSUB21

CONTSUBJ21: INC R7

LCALL CHECKESC

DJNZ R0,LPSCSUB21

SJMP CONSUB22

GSUB21: MOV DPTR,#ADDSUB1+1

LCALL STRO

SJMP CONTSUBJ21

CONSUB22: MOV R0,#07H

MOV R1,#080H

MOV R7,#04H

LPSCSUB22: LCALL BODYSUB12

ANL A,#040H

JNZ GSUB22

CONTSUBJ22: INC R7

LCALL CHECKESC

DJNZ R0,LPSCSUB22

CJNE R2,#01H,ERRS2

SJMP SUBJECT3

ERRS2: LJMP ERROR

GSUB22: MOV DPTR,#ADDSUB1+1

LCALL STRO

SJMP CONTSUBJ22

```

SUBJECT3:  LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB31: LCALL BODYSUB11
            ANL A,#020H
            JNZ GSUB31
CONTSUBJ31: INC R7
            LCALL CHECKESC
            DJNZ R0,LPSCSUB31
            SJMP CONSUB32
GSUB31:    MOV DPTR,#ADDSUB1+2
            LCALL STRO
            SJMP CONTSUBJ31
CONSUB32:  MOV R0,#07H
            MOV R1,#080H
            MOV R4,#04H
LPSCSUB32: LCALL BODYSUB12
            ANL A,#020H
            JNZ GSUB32
CONTSUBJ32: INC R7
            LCALL CHECKESC
            DJNZ R0,LPSCSUB32
            CJNE R2,#01H,ERRS3
            SJMP SUBJECT4
ERRS3:     LJMP ERROR
GSUB32:    MOV DPTR,#ADDSUB1+2
            LCALL STRO
            SJMP CONTSUBJ32

```

```

;-----

```

```

SUBJECT4:  LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB41: LCALL BODYSUB11

```

```

JNZ GSUB41
CONTSUBJ41: INC R7
             LCALL CHECKESC
             DJNZ R0,LPSCSUB41
             SJMP CONSUB42
GSUB41:     MOV DPTR,#ADDSUB1+3
             LCALL STRO
             SJMP CONTSUBJ41
CONSUB42:   MOV R0,#07H
             MOV R1,#080H
             MOV R7,#04H
LPSCSUB42:  LCALL BODYSUB12
             ANL A,#010H
             JNZ GSUB42
CONTSUBJ42: INC R7
             LCALL CHECKESC
             DJNZ R0,LPSCSUB42
             CJNE R2,#01H,ERRS4
             SJMP SUBJECT5
ERRS4:      LIMP ERROR
GSUB42:     MOV DPTR,#ADDSUB1+3
             LCALL STRO
             SJMP CONTSUBJ42
;-----
SUBJECT5:   LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB51: LCALL BODYSUB21
             ANL A,#010H
             JNZ GSUB51
CONTSUBJ51: INC R7

```

```

DJNZ R0,LPSCSUB51
SJMP CONSUB52
GSUB51:  MOV DPTR,#ADDSUB1+4
        LCALL STRO
        SJMP CONTSUBJ51
CONSUB52:  MOV R0,#07H
        MOV R1,#080H
        MOV R7,#04H
LPSCSUB52:  LCALL BODYSUB22
        ANL A,#010H
        JNZ GSUB52
CONTSUBJ52:  INC R7
        LCALL CHECKESC
        DJNZ R0,LPSCSUB52
        CJNE R2,#01H,ERRS5
        SJMP SUBJECT6
ERRS5:     LJMP ERROR
GSUB52:     MOV DPTR,#ADDSUB1+4
        LCALL STRO
        SJMP CONTSUBJ52

```

```

;-----

```

```

SUBJECT6:  LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB61: LCALL BODYSUB21
        ANL A,#020H
        JNZ GSUB61
CONTSUBJ61:  INC R7
        LCALL CHECKESC
        DJNZ R0,LPSCSUB61
        SJMP CONSUB62

```

```

GSUB61:     MOV DPTR,#ADDSUB1+5

```

```

LCALL STRO
S JMP CONTSUBJ61
CONSUB62: MOV R0,#07H
          MOV R1,#080H
          MOV R7,#04H
LPSCSUB62: LCALL BODYSUB22
          ANL A,#020H
          JNZ GSUB62
CONTSUBJ62: INC R7
          LCALL CHECKESC
          DJNZ R0,LPSCSUB62
          CJNE R2,#01H,ERRS6
          S JMP SUBJECT7
ERRS6:    L JMP ERROR
GSUB62:   MOV DPTR,#ADDSUB1+5
          LCALL STRO
          S JMP CONTSUBJ62
;-----
$SUBJECT7: LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB71: LCALL BODYSUB21
          ANL A,#040H
          JNZ GSUB71
CONTSUBJ71: INC R7
          LCALL CHECKESC
          DJNZ R0,LPSCSUB71
          S JMP CONSUB72
GSUB71:   MOV DPTR,#ADDSUB1+6
          LCALL STRO
          S JMP CONTSUBJ71

```

```

MOV R1,#080H
MOV R7,#04H
LPSCSUB72:  LCALL BODYSUB22
            ANL A,#040H
            JNZ GSUB72
CONTSUBJ72:  INC R7
            LCALL CHECKESC
            DJNZ R0,LPSCSUB72
            CJNE R2,#01H,ERRS7
            SJMP SUBJECT8
ERRS7:      LJMP ERROR
GSUB72:     MOV DPTR,#ADDSUB1+6
            LCALL STRO
            SJMP CONTSUBJ72
;-----
SUBJECT8:   LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB81:  LCALL BODYSUB21
            ANL A,#080H
            JNZ GSUB81
CONTSUBJ81:  INC R7
            LCALL CHECKESC
            DJNZ R0,LPSCSUB81
            SJMP CONSUB82
GSUB81:     MOV DPTR,#ADDSUB1+7
            LCALL STRO
            SJMP CONTSUBJ81
CONSUB82:   MOV R0,#07H
            MOV R1,#080H
            MOV R7,#04H

```

LPSCSUB82: LCALL BODYSUB22

```

ANL A,#080H
JNZ GSUB82
CONTSUBJ82:  INC R7
              LCALL CHECKESC
              DJNZ R0,LPSCSUB82
              CJNE R2,#01H,ERRS8
              SJMP SUBJECT9
ERRS8:       LJMP ERROR
GSUB82:      MOV DPTR,#ADDSUB1+7
              LCALL STRO
              SJMP CONTSUBJ82
;-----
SUBJECT9:    LCALL HEADSCAN2
LPSCSUB91:   MOV DPTR,#U3PC
              MOV A,R1
              MOVX @DPTR,A
              RR A                ;ROTATE ACC NO THROUNG CARRY
              MOV R1,A
              PUSH 02H
              PUSH 05H
              MOV R2,#02FH
SID91:       MOV R5,#0F0H
SIDEL91:     DJNZ R5,SIDEL91
              DJNZ R2,SID91
              POP 05H
              POP 02H
              MOV DPTR,#U2PC
              MOVX A,@DPTR
              ANL A,#020H
              JNZ GSUB91

```

```

CONTSUBJ91:  INC R7
              LCALL CHECKESC
              DJNZ R0,LPSCSUB91
              SJMP CONSUB92
GSUB91:     MOV DPTR,#ADDSUB1+8
              LCALL STRO
              SJMP CONTSUBJ91
CONSUB92:   MOV R0,#07H
              MOV R1,#080H
              MOV R7,#04H
LPSCSUB92:  MOV DPTR,#U3PB
              MOV A,R1
              MOVX @DPTR,A
              RR A ;ROTATE ACC NO THROUNG CARRY
              MOV R1,A
              PUSH 02H
              PUSH 05H
              MOV R2,#02FH
SID92:     MOV R5,#0F0H
SIDEL92:   DJNZ R5,SIDEL92
              DJNZ R2,SID92
              POP 05H
              POP 02H
              MOV DPTR,#U2PC
              MOVX A,@DPTR
              ANL A,#020H
              JNZ GSUB92
CONTSUBJ92:  INC R7
              LCALL CHECKESC
              DJNZ R0,LPSCSUB92

```

```

CJNE R2,#01H,ERRS9
SJMP COMPSUB           ;TO COMPREET SUBJECT
ERRS9:    LJMPL ERROR
GSUB92:   MOV DPTR,#ADDSUB1+8
          LCALL STRO
          SJMP CONTSUBJ92

```

```

;*****END SCAN SUBJECT*****

```

```

COMPSUB:  MOV PSW,#00H
          MOV R4,#08H
MCOMPLP:  MOV B,#08H
          MOV A,#00H
          MOV R1,A
COMPLP:   MOV DPTR,#DATACOMP
          MOVC A,@A+DPTR
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV DPTR,#U4PC
          MOV A,R1
          INC R1
          MOVX @DPTR,A
          LCALL DELA2
          MOV A,R1
          DJNZ B,COMPLP
          DJNZ R4,MCOMPLP

```

```

MOV B,#09H

```

```

MOV R7,#00H

```

```

MOV DPTR,#ADDSUB1

```

```

MOV R0,DPL
MOV R1,DPH
MOV DPTR,#SUBJECT
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH

```

```
LPCOMPSUB:  MOV DPL,R0
```

```

MOV DPH,R1
CLR A
MOVX A,@DPTR
MOV R4,A
INC DPTR
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH

MOV DPTR,#CODE2
MOV C A,@A+DPTR
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC

CLR A

MOVX @DPTR,A

LCALL DELA
LCALL DELA
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOV A,#00H
MOVX A,@DPTR
INC DPTR
MOV R2,DPL

```

```
;DISPLAY CONSTANT OF ADDSUB1
```

```

MOV R3,DPH
MOV R6,A
MOV DPTR,#CODE2           ;DISPLAY CONSTANT OF SUBJECT
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#07H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA
LCALL DELA
MOV A,R6
CJNE A,04H,NOEQSUB
XRL A,R4
JNZ NOEQSUB
DJNZ B,LPCOMPSUB
MOV R4,#08H
MCOMPLPD:  MOV B,#08H
MOV A,#00H
MOV R1,A
COMPLPD:   MOV DPTR,#DATAOKSUB
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,R1
INC R1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA2
MOV A,R1

```

```

DJNZ B,COMPLPD
DJNZ R4,MCOMPLPD
SJMP ID1
LJMP LPMON
NOEQSUB:    LJMP ERROR
;----- END PROGRAM COMPREET SUBJECT-----
HEADSCANID:  MOV R0,#03H
MOV R1,#02H
MOV R2,#00H
MOV R7,#00H
RET
BODYID1:    MOV DPTR,#U3PA
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
RR A
MOV R1,A
PUSH 02H
PUSH 05H
MOV R2,#02H
IDID11:    MOV R5,#0F0H
IDIDEL11:  DJNZ R5,IDIDEL11
DJNZ R2,IDID11
POP 05H
POP 02H
MOV DPTR,#U3PC
MOVX A,@DPTR
RET

```

```

MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
RR A
MOV R1,A
PUSH 02H
PUSH 05H
MOV R2,#02H
IDID21: MOV R5,#0F0H
IDIDEL21: DJNZ R5,IDIDEL21
          DJNZ R2,IDID21
          POP 05H
          POP 02H
          MOV DPTR,#U4PC
          MOVX A,@DPTR
          RET
;-----
ID1:     LCALL HEADSCANID
LPSCID11: LCALL BODYSUB12
          ANL A,#080H
          JNZ GID11
CONTINID11: INC R7
          LCALL CHECKESC
          DJNZ R0,LPSCID11
          SJMP CONID12
GID11:   MOV DPTR,#ADDID1
          LCALL STRO
          SJMP CONTINID11
CONID12: MOV R0,#09H
          MOV R1,#080H
          MOV R7,#02H

```

```

LPSCID12:  LCALL BODYID1
            ANL A,#080H
            JNZ GID12

CONTINID12: INC R7
            LCALL CHECKESC
            DJNZ R0,LPSCID12
            CJNE R2,#01H,ERRI1
            SJMP ID2

ERRI1:     LJMP ERROR

GID12:     MOV DPTR,#ADDID1
            LCALL STRO
            SJMP CONTINID12

;-----
ID2:       LCALL HEADSCANID

LPSCID21:  LCALL BODYSUB12
            ANL A,#040H
            JNZ GID21

CONTINID21: INC R7
            LCALL CHECKESC
            DJNZ R0,LPSCID21
            SJMP CONID22

GID21:     MOV DPTR,#ADDID1+1
            LCALL STRO
            SJMP LPSCID21

CONID22:   MOV R0,#08H
            MOV R1,#080H
            MOV R7,#02H

LPSCID22:  LCALL BODYID1
            ANL A,#040H
            JNZ GID22

```

```

CONTINID22:  INC R7

                LCALL CHECKESC
                DJNZ R0,LPSCID22
                CJNE R2,#01H,ERRI2
                SJMP ID3

ERRI2:         LJMP ERROR

GID22:         MOV DPTR,#ADDID1+1
                LCALL STRO
                SJMP CONTINID22

;-----
ID3:          LCALL HEADSCANID
LPSCID31:     LCALL BODYSUB12
                ANL A,#020H
                JNZ GID31

CONTINID31:   INC R7
                LCALL CHECKESC
                DJNZ R0,LPSCID31
                SJMP CONID32

GID31:        MOV DPTR,#ADDID1+2
                LCALL STRO
                SJMP CONTINID31

CONID32:      MOV R0,#08H
                MOV R1,#080H
                MOV R7,#00H

LPSCID32:     LCALL BODYID1
                ANL A,#020H
                JNZ GID32

CONTINID32:   INC R7
                LCALL CHECKESC
                DJNZ R0,LPSCID32

```

```

CJNE R2,#01H,ERRI3
I SJMP ID4
ERRI3: LJMP ERROR
GID32: MOV DPTR,#ADDID1+2
      LCALL STRO
      SJMP CONTINID32
;-----
ID4:   LCALL HEADSCANID
LPSCID41: LCALL BODYSUB12
      ANL A,#010H
      JNZ GID41
CONTINID41: INC R7
      LCALL CHECKESC
      DJNZ R0,LPSCID41
      SJMP CONID42
GID41:  MOV DPTR,#ADDID1+3
      LCALL STRO
      SJMP CONTINID41
CONID42: MOV R0,#08H
      MOV R1,#080H
      MOV R7,#02H
LPSCID42: LCALL BODYID1
      ANL A,#010H
      JNZ GID42
CONTINID42: INC R7
      LCALL CHECKESC
      DJNZ R0,LPSCID42
      CJNE R2,#01H,ERRI4
      SJMP ID5
ERRI4:  LJMP ERROR

```

```
GID42:    MOV DPTR,#ADDID1+3
          LCALL STRO
          SJMP CONTINID42
```

```
;-----
```

```
ID5:     LCALL HEADSCANID
```

```
LPSCID51: LCALL BODYSUB22
```

```
ANL A,#010H
```

```
JNZ GID51
```

```
CONTINID51: INC R7
```

```
LCALL CHECKESC
```

```
DJNZ R0,LPSCID51
```

```
SJMP CONID52
```

```
GID51:   MOV DPTR,#ADDID1+4
```

```
LCALL STRO
```

```
SJMP CONTINID51
```

```
CONID52: MOV R0,#08H
```

```
MOV R1,#080H
```

```
MOV R7,#02H
```

```
LPSCID52: LCALL BODYID2
```

```
ANL A,#010H
```

```
JNZ GID52
```

```
CONTINID52: INC R7
```

```
LCALL CHECKESC
```

```
DJNZ R0,LPSCID52
```

```
CJNE R2,#01H,ERRI5
```

```
SJMP ID6
```

```
ERRI5:   LJMP ERROR
```

```
GID52:   MOV DPTR,#ADDID1+4
```

```
LCALL STRO
```

```
SJMP CONTINID52
```

```

;-----
ID6:      LCALL HEADSCANID
LPSCID61: LCALL BODYSUB22
          ANL A,#020H
          JNZ GID61
CONTINID61: INC R7
          LCALL CHECKESC
          DJNZ R0,LPSCID61
          SJMP CONID62
GID61:   MOV DPTR,#ADDID1+5
          LCALL STRO
          SJMP CONTINID61
CONID62: MOV R0,#08H
          MOV R1,#080H
          MOV R7,#02H
LPSCID62: LCALL BODYID2
          ANL A,#020H
          JNZ GID62
CONTINID62: INC R7
          LCALL CHECKESC
          DJNZ R0,LPSCID62
          CJNE R2,#01H,ERRI6
          SJMP ID7
ERRI6:   LJMP ERROR
GID62:   MOV DPTR,#ADDID1+5
          LCALL STRO
          SJMP CONTINID62
;-----
ID7:      LCALL HEADSCANID
LPSCID71: LCALL BODYSUB22

```

```

ANL A,#040H
JNZ GID71
CONTINID71: INC R7
LCALL CHECKESC
DJNZ R0,LPSCID71
SJMP CONID72
GID71: MOV DPTR,#ADDID1+6
LCALL STRO
SJMP CONTINID71
CONID72: MOV R0,#08H
LPSCID72: LCALL BODYID2
ANL A,#040H
JNZ GID72
CONTINID72: INC R7
LCALL CHECKESC
DJNZ R0,LPSCID72
CJNE R2,#01H,ERRI7
SJMP ID8
ERRI7: LJMP ERROR
GID72: MOV DPTR,#ADDID1+6
LCALL STRO
SJMP CONTINID72
;-----
ID8: LCALL HEADSCANID
LPSCID81: LCALL BODYSUB22
ANL A,#080H
JNZ GID81
CONTINID81: INC R7
LCALL CHECKESC
DJNZ R0,LPSCID81

```

```

        SJMP CONID82
GID81:  MOV DPTR,#ADDID1+7
        LCALL STRO
        SJMP CONTINID81
CONID82: MOV R0,#08H
        MOV R1,#080H
        MOV R7,#02H
LPSCID82: LCALL BODYID2
        ANL A,#080H
        JNZ GID82
CONTINID82: INC R7
        LCALL CHECKBSC
        DJNZ R0,LPSCID82
        CJNE R2,#02H,ERRI8
        SJMP ID9
ERRI8:  LJMP ERROR
GID82:  MOV DPTR,#ADDID1+7
        LCALL STRO
        SJMP CONTINID82

```

```

;-----
ID9:    LCALL HEADSCANID
LPSCID91: MOV DPTR,#U3PB
        MOV A,R1
        MOVX @DPTR,A
        RR A
        MOV R1,A
        MOV DPTR,#U2PC
        MOVX A,@DPTR
        ANL A,#020H

```

```

CONTINID91:  INC R7
              LCALL CHECKESC
              DJNZ R0,LPSCID91
              SJMP CONID92

GID91:       MOV DPTR,#ADDID1+8
              LCALL STRO
              SJMP CONTINID91

CONID92:     MOV R0,#08H
              MOV R1,#080H
              MOV R7,#02H

LPSCID92:    MOV DPTR,#U3PA
              MOV A,R1
              MOVX @DPTR,A
              RR A
              MOV R1,A
              MOV DPTR,#U2PC
              MOVX A,@DPTR
              ANL A,#020H
              JNZ GID92

CONTINID92:  INC R7
              LCALL CHECKESC
              DJNZ R0,LPSCID92
              CJNE R2,#01H,ERRI9
              SJMP CLSANS

ERRI9:      LJMP ERROR

GID92:      MOV DPTR,#ADDID1+8
              LCALL STRO
              SJMP CONTINID92
              ;**END ID****

```

\*\*\*\*\*ANSWER\*\*\*\*\*

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 CLSANS: MOV DPTR,#ADDANS  
 ไม่ว่าจะเผยแพร่ทางอื่น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV B,#065H
LOOPCLSANS:  MOV A,#00H
              MOVX @DPTR,A
              INC DPTR
              DJNZ B,LOOPCLSANS
              SJMP ANSWER1

```

```

;-----
BODYCH11:    MOV A,R1
              MOVX @DPTR,A
              RR A
              MOV R1,A
              MOV DPTR,#UIPA
              MOVX A,@DPTR
              RET

```

```

BODYCH12:    CLR C
LPSCANS:     INC R7
              RRC A
              JNC LPSCANS
              RET

```

```

BODYCH13:    MOV DPH,R2
              MOV DPL,R3
              MOV A,R7
              MOVX @DPTR,A
              MOV R7,#00H
              INC DPTR
              MOV R2,DPH
              MOV R3,DPL

```

```

ERRORCH:  MOV DPH,R2
           MOV DPL,R3
           CLR A
           MOVX @DPTR,A
           INC DPTR
           MOV R2,DPH
           MOV R3,DPL
           RET

```

```

;-----
ANSWER1:  MOV R0,#04H
           MOV R1,#08H
           MOV DPTR,#ADDANS
           MOV R2,DPH
           MOV R3,DPL
           MOV R7,#00H

```

```

LOOPANS11: MOV DPTR,#U2PC
            LCALL BODYCH11
            ANL A,#01FH
            JZ ERRORANS11
            MOV R7,#00H
            LCALL BODYCH12
            ANL A,#01FH
            JNZ ERRORANS11
            LCALL BODYCH13

```

```

CONCHOI11: DJNZ R0,LOOPANS11
            SJMP ANSWER12

```

```

ERRORANS11: LCALL ERRORCH
            SJMP CONCHOI11

```

```

ANSWER12: MOV R0,#08H
           MOV R1,#080H
LOOPANS12: MOV DPTR,#U2PB
           LCALL BODYCH11
           ANL A,#01FH
           JZ ERRORANS12
           MOV R7,#00H
           LCALL BODYCH12
           ANL A,#01FH
           JNZ ERRORANS12
           LCALL BODYCH13
           LCALL CHECKESC
CONCHOI12: DJNZ R0,LOOPANS12
           SJMP ANSWER13
ERRORANS12: LCALL ERRORCH
           SJMP CONCHOI12
ANSWER13: MOV R0,#08H
           MOV R1,#080H
LOOPANS13: MOV DPTR,#U2PA
           LCALL BODYCH11
           ANL A,#01FH
           JZ ERRORANS13
           MOV R7,#00H
           LCALL BODYCH12
           ANL A,#01FH
           JNZ ERRORANS13
           LCALL BODYCH13
           LCALL CHECKESC
CONCHOI13: DJNZ R0,LOOPANS13

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ERRORANS13: LCALL ERRORCH

SJMP CONCHOI13

;-----

BODYCH21: MOV A,R1

MOVX @DPTR,A

RRC A

MOV R1,A

MOV DPTR,#U1PA

MOVX A,@DPTR

MOV R4,A

MOV DPTR,#U1PB

MOVX A,@DPTR

MOV R5,A

RET

ANSWER21: MOV R0,#04H

MOV R1,#08H

LOOPANS21: MOV DPTR,#U2PC

LCALL BODYCH21

MOV R7,#00H

MOV A,R4

ANL A,#0E0H

MOV R4,A

JNZ ANSW21

MOV A,R7

ADD A,#03H

MOV R7,A

MOV A,R5

ANL A,#03H

JZ ERRORANS21

```

LCALL BODYCH12
ANL A,#03H
JNZ ERRORANS21
LCALL BODYCH13
LCALL CHECKESC
CONCHOI21: DJNZ R0,LOOPANS21
           SJMP ANSWER22

ERRORANS21: LCALL ERRORCH
           SJMP CONCHOI21
ANSW21:   MOV A,R5
           ANL A,#03H
           JZ ERRORANS21
           MOV A,R4
           MOV R6,#05H
           CLR C
LPRR21:   RR A
           DJNZ R6,LPRR21
           LCALL BODYCH12
           ANL A,#07H
           JNZ ERRORANS21
           LCALL BODYCH13
           SJMP CONCHOI21

ANSWER22: MOV R0,#08H
           MOV R1,#080H

LOOPANS22: MOV DPTR,#U2PB
           LCALL BODYCH21
           MOV R7,#00H
           MOV A,R4
           ANL A,#0E0H
           MOV R4,A

```

```

JNZ ANSW22
MOV A,R7
ADD A,#03H
MOV R7,A
MOV A,R5
ANL A,#03H
JZ ERRORANS22
LCALL BODYCH12
ANL A,#03H
JNZ ERRORANS22
LCALL BODYCH13
LCALL CHECKESC
CONCHOI22: DJNZ R0,LOOPANS22
           SJMP ANSWER23
ERRORANS22: LCALL ERRORCH
           SJMP CONCHOI22
ANSW22:   MOV A,R5
           ANL A,#03H
           JZ ERRORANS22
           MOV A,R4
           MOV R6,#05H
           CLR C
LPRR22:   RR A
           DJNZ R6,LPRR22
           LCALL BODYCH12
           ANL A,#07H
           JNZ ERRORANS22
           LCALL BODYCH13
           SJMP CONCHOI22

```

```

MOV R1,#080H
LOOPANS23: MOV DPTR,#U2PC
LCALL BODYCH21
MOV R7,#00H
MOV A,R4
ANL A,#0E0H
MOV R4,A
JNZ ANSW23
MOV A,R7
ADD A,#03H
MOV R7,A
MOV A,R5
ANL A,#03H
JZ ERRORANS23
LCALL BODYCH12
ANL A,#03H
JNZ ERRORANS23
LCALL BODYCH13
LCALL CHECKESC
CONCHOI23: DJNZ R0,LOOPANS23
SJMP ANSWER31
ERRORANS23: LCALL ERRORCH
SJMP CONCHOI23
ANSW23: MOV A,R5
ANL A,#03H
JZ ERRORANS23
MOV A,R4
MOV R6,#05H
CLR C
LPRR23: RR A

```

```

DJNZ R6,LPRR23
LCALL BODYCH12
ANL A,#07H
JNZ ERRORANS23
LCALL BODYCH13
SJMP CONCHOI23

```

```

;-----
BODYCH31: MOV A,R1
          MOVX @DPTR,A
          RRC A
          MOV R1,A
          MOV DPTR,#U1PB
          MOVX A,@DPTR
          RET

```

```

BODYCH32: RRC A
          RRC A
          RET

```

```

;-----
ANSWER31: MOV R0,#04H
          MOV R1,#08H
LOOPANS31: MOV DPTR,#U2PC
          MOV R7,#00H
          LCALL BODYCH31
          ANL A,#070H
          JZ ERRORANS31
          LCALL BODYCH32
          ANL A,#01FH

```

```

JZ ERRORANS31

```

```

ANL A,#01FH
JNZ ERRORANS31
LCALL BODYCH13
LCALL CHECKESC
CONCHOI31:  DJNZ R0,LOOPANS31
            SJMP ANSWER32

ERRORANS31:  LCALL ERRORCH
            SJMP CONCHOI31

ANSWER32:   MOV R0,#08H
            MOV R1,#080H
LOOPANS32:  MOV DPTR,#U2PB
            MOV R7,#00H
            LCALL BODYCH31
            ANL A,#070H
            JZ ERRORANS32
            LCALL BODYCH32
            ANL A,#01FH
            JZ ERRORANS32
            LCALL BODYCH12
            ANL A,#01FH
            JNZ ERRORANS32
            LCALL BODYCH13
            LCALL CHECKESC

CONCHOI32:  DJNZ R0,LOOPANS32
            SJMP ANSWER33

ERRORANS32:  LCALL ERRORCH
            SJMP CONCHOI32

ANSWER33:   MOV R0,#08H
            MOV R1,#080H

```

```

MOV R7,#00H
LCALL BODYCH31
ANL A,#070H
JZ ERRORANS33
LCALL BODYCH32
ANL A,#01FH
JZ ERRORANS33
LCALL BODYCH12
ANL A,#01FH
JNZ ERRORANS33
LCALL BODYCH13
LCALL CHECKESC
CONCHOI33: DJNZ R0,LOOPANS33
          SJMP ANSWER41
ERRORANS33: LCALL ERRORCH
          SJMP CONCHOI33
;-----
BODYCH41: MOV R7,#00H
          MOV A,R1
          MOVX @DPTR,A
          RRC A
          MOV R1,A
          MOV DPTR,#U1PB
          MOVX A,@DPTR
          ANL A,#080H
          MOV R4,A
          MOV DPTR,#U1PC
          MOVX A,@DPTR
          ANL A,#0FH
          MOV R5,A

```

RET

;-----

ANSWER41: MOV R0,#04H

MOV R1,#08H

LOOPANS41: MOV DPTR,#U2PC

LCALL BODYCH41

MOV A,R4

JZ ANSW41

MOV A,R5

JNZ ERRORANS41

INC R7

CON41: LCALL BODYCH13

LCALL CHECKESC

CONCHOI41: DJNZ R0,LOOPANS41

SJMP ANSWER42

ERRORANS41: LCALL ERRORCH

SJMP CONCHOI41

ANSW41: MOV A,R5

JZ ERRORANS41

INC R7

LCALL BODYCH12

ANL A,#0FH

JNZ ERRORANS41

SJMP CON41

ANSWER42: MOV R0,#08H

MOV R1,#080H

LOOPANS42: MOV DPTR,#U2PB

LCALL BODYCH41

MOV A,R4

```

JZ ANSW42
MOV A,R5
JNZ ERRORANS42
INC R7
CON42:   LCALL BODYCH13
        LCALL CHECKESC
CONCHOI42: DJNZ R0,LOOPANS42
        SJMP ANSWER43
ERRORANS42: LCALL ERRORCH
        SJMP CONCHOI42
ANSW42:  MOV A,R5
        JZ ERRORANS42
        INC R7
        LCALL BODYCH12
        ANL A,#0FH
        JNZ ERRORANS42
        SJMP CON42
ANSWER43: MOV R0,#08H
        MOV R1,#080H
LOOPANS43: MOV DPTR,#U2PA
        LCALL BODYCH41
        MOV A,R4
        JZ ANSW43
        MOV A,R5
        JNZ ERRORANS43
        INC R7
CON43:   LCALL BODYCH13
        LCALL CHECKESC
CONCHOI43: DJNZ R0,LOOPANS43

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ERRORANS43: LCALL ERRORCH

SJMP CONCHOI43

ANSW43: MOV A,R5

JZ ERRORANS43

INC R7

LCALL BODYCH12

ANL A,#0FH

JNZ ERRORANS43

SJMP CON43

;-----

BODYCH51: MOV R7,#00H

MOV A,R1

MOVX @DPTR,A

RRC A

MOV R1,A

MOV DPTR,#U1PC

MOVX A,@DPTR

ANL A,#0F0H

MOV R4,A

MOV DPTR,#U2PC

MOVX A,@DPTR

ANL A,#010H

MOV R5,A

RET

;-----

ANSWER51: MOV R0,#04H

MOV R1,#08H

LOOPANS51: MOV DPTR,#U2PC

LCALL BODYCH51

MOV A,R4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

JZ ANSW51
MOV A,R5
JNZ ERRORANS51
MOV A,R4
SWAP A
ANL A,#0FH
LCALL BODYCH12
ANL A,#0FH
JNZ ERRORANS51
CON51:   LCALL BODYCH13
        LCALL CHECKESC
CONCHOI51: DJNZ R0,LOOPANS51
        SJMP ANSWER52
ERRORANS51: LCALL ERRORCH
        SJMP CONCHOI51
ANSW51:   MOV A,R5
        JZ ERRORANS51
        MOV R7,#05H
        SJMP CON51
ANSWER52: MOV R0,#08H
        MOV R1,#080H
LOOPANS52: MOV DPTR,#U2PB
        LCALL BODYCH51
        MOV A,R4
        JZ ANSW52
        MOV A,R5
        JNZ ERRORANS52
        MOV A,R4
        SWAP A

```

```

        LCALL BODYCH12
        ANL A,#0FH
        JNZ ERRORANS52
CON52:  LCALL BODYCH13
        LCALL CHECKESC
CONCHOI52: DJNZ R0,LOOPANS52
        SJMP ANSWER53
ERRORANS52:  LCALL ERRORCH
        SJMP CONCHOI52
ANSW52:  MOV A,R5
        JZ ERRORANS52
        MOV R7,#05H
        SJMP CON52
ANSWER53: MOV R0,#08H
        MOV R1,#080H
LOOPANS53: MOV DPTR,#U2PA
        LCALL BODYCH51
        MOV A,R4
        JZ ANSW53
        MOV A,R5
        JNZ ERRORANS53
        MOV A,R4
        SWAP A
        ANL A,#0FH
        LCALL BODYCH12
        ANL A,#0FH
        JNZ ERRORANS53
CON53:  LCALL BODYCH13

```

CONCHOI53: DJNZ R0,LOOPANS53

SJMP COMP

ERRORANS53: LCALL ERRORCH

SJMP CONCHOI53

ANSW53: MOV A,R5

JZ ERRORANS53

MOV R7,#05H

SJMP CON53

;-----

COMP: MOV PSW,#00H  
 MOV B,#064H  
 MOV R7,#00H  
 MOV DPTR,#ADDCHOI  
 MOV R0,DPL  
 MOV R1,DPH  
 MOV DPTR,#ADDANS  
 MOV R2,DPL  
 MOV R3,DPH

LOOPCOMP: MOV DPL,R0

MOV DPH,R1

CLR A

MOVX A,@DPTR

MOV R4,A

JZ ENDCOMP

INC DPTR

MOV R0,DPL

MOV R1,DPH

MOV DPL,R2

MOV DPH,R3

```

CLR A
MOVX A,@DPTR
INC DPTR
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
CJNE A,04H,NOEQUAL
INC R7
LCALL CHECKESC
NOEQUAL: DJNZ B,LOOPCOMP
ENDCOMP: SJMP CONV
;-----
;----- PROGRAMS CONVER NUMBER 16 TO NUMBER 10
CONV:    MOV R5,#00H
        MOV R6,#00H
        MOV A,R7
        JZ DISCON
LPCONV:  INC R5
        MOV A,R5
        ANL A,#0FH
        CJNE A,#0AH,CONVER1
        MOV A,R5
        ANL A,#0F0H
        ADD A,#010H
        MOV R5,A
CONVER1: MOV A,R5
        ANL A,#0F0H
        CJNE A,#0A0H,CONVER2
        MOV R5,#00H
        INC R6

```

```

DISCON:  MOV DPTR,#ADDSCR
          MOV A,R5
          MOVX @DPTR,A           ;BETY LOW TO ADDREE
          INC DPTR
          MOV A,R6
          MOVX @DPTR,A           ;BETY HIGH TO ADDREE
          LCALL CHECKESC

;-----END CONVERT-----
;*****PROGRAM SORT ID & MASK TO ADDREE REAL*****
PUSEID:  MOV PSW,#08H           ;SELECT REGISTER BANK 1
          MOV DPTR,#ADDID1
          MOV R6,DPL
          MOV R7,DPH
          MOV B,#09H
LPPUSEID: MOV DPL,R6
          MOV DPH,R7
          MOVX A,@DPTR
          INC DPTR
          MOV R6,DPL
          MOV R7,DPH
          MOV DPL,R2
          MOV DPH,R3
          MOVX @DPTR,A
          INC DPTR
          MOV DPL,R2
          MOV DPH,R3
          DJNZ B,LPPUSEID

PUSEMASK: MOV PSW,#010H        ;SELECT REGISTER BANK 2
          MOV DPTR,#ADDSCR
          MOVX A,@DPTR

```

```

INC DPTR
MOV R6,DPL
MOV R7,DPH
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOVX A,@DPTR
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
MOV PSW,#00H           ;SELECT REGISTER BANK 0
;***** END SORT ID & MASK *****
; ** PROGRAM DISPLAY ID & MASK **
LCALL CHECKESC
MOV B,#07H
MOV R0,#07H
MOV DPTR,#ADDISID
LOOPTO: MOV A,#00H           ;PUT 00 TO DATA DISPLAY
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
DJNZ B,LOOPTO
MOV B,#09H           ;SCAN DATA CODE DISPLAY

```

```

MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
MOV DPTR,#ADDID1
MOV R6,DPL
MOV R7,DPH
LOOPDISID: MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOVX A,@DPTR
INC DPTR
MOV R6,DPL
MOV R7,DPH
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
LCALL CHECKESC
INC R0
DJNZ B,LOOPDISID
INC R0
MOV A,#040H
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOVX @DPTR,A
INC DPTR

```

```
MOV R2,DPL
```

```
MOV R3,DPH
```

```

MOV DPTR,#ADDSCR
MOVX A,@DPTR
MOV R5,A
INC DPTR
MOVX A,@DPTR
MOV R7,A
MOV A,R5
ANL A,#0F0H
SWAP A
MOV R6,A ;STORE NUMBER 2
MOV A,R5
ANL A,#0FH
MOV R5,A ;STORE NUMBER 3
CJNE R7,#01H,NO100
INC R0
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOV A,#06H
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
NO100: INC R0
MOV A,R6
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOVX @DPTR,A

```

```

INC DPTR
MOV R2,DPL
MOV R3,DPH
INC R0
MOV A,R5
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPL,R2
MOV DPH,R3
MOVX @DPTR,A ;FINAL PUT CODE TO RAM
LCALL CHECKESC ;CHECK PRESS KEY ESC
MOV DPTR,#ADDNUM ;START DISPLAY FORM RAM
MOV A,R0
MOVX @DPTR,A
LOOPDISM: MOV DPTR,#ADDNUM
MOVX A,@DPTR
MOV B,A
MOV DPTR,#ADDDISID
MOV R6,DPL
MOV R7,DPH
LCALL CLSD
LONDISID: MOV R3,#00H
MOV R1,#08H
MOV A,R7
MOV R4,A
SCLPDIS: MOV DPH,R6
MOV DPL,R2
MOVX A,@DPTR
MOV DPTR,#U4PA

```

```

MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,R3
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA3
INC R3
INC R4
DJNZ R1,SCLPDIS
INC R7
DJNZ B,LONDISID
LCALL DELA3
LCALL CHECKESC
DJNZ R0,LP1
SJMP EXITIDM
LP1: SJMP LOOPDISM
; ** END PROGRAM DISPLAY ID & MASK **
EXITIDM: LJMP LPMON ;/--EXIT TO MONITER--/
;*****<< END PROGRAM MAIN CHECK ANSWER >>*****

;*****<<< PROGRAM MAIN READ ID & MASK EVERBODY >>>*****
; ** SUBROUTINE KEY OF INC & DEC ****
KEYINDE: MOV A,#00H
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#03H
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PB ;SCAN KEY ESC
MOVX A,@DPTR

```

```

ANL A,#0FH
CJNE A,#0EH,TOKEYINC
MOV PSW,#00H ;SELECT BANK NORMOL AT BANK 0
LJMP LPMON
TOKEYINC: MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#02H
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PB
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
CJNE A,#0DH,TOKEYDEC
LJMP PINC
TOKEYDEC: MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PB
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
CJNE A,#0DH,EXITINCDEC
SJMP PDEC
EXITINCDEC: RET
PDEC: MOV PSW,#08H
MOV B,#0EH
LPDECADDI: DEC R4
CJNE R4,#0FFH,DECADDI
DEC R5
DECADDI: DJNZ B,LPDECADDI
MOV R6,#00H
MOV A,R0

```

```

                                CJNE A,0CH,NOEQL           ;R4 OF BANK 1
                                INC R6
NOEQL:  MOV A,R1
                                CJNE A,0DH,NOEQH           ;R5 OF BANK 1
                                INC R6
NOEQH:  CJNE R6,#02,GOTODIS
                                MOV B,#0EH
                                MOV DPL,R4
                                MOV DPH,R5
LPCL:   INC DPTR
                                DJNZ B,LPCL
                                MOV PSW,#00H             ;SELECT BANK 0
                                LJMP EXITINCDEC
GOTODIS: MOV PSW,#010H             ;USE BANK 2
                                MOV B,#04H
LPDECADDM: DEC R4
                                CJNE R4,#0FFH,DECADDM
                                DEC R5
DECADDM: DJNZ B,LPDECADDM
                                LJMP EXITINCDEC

PINC:   MOV PSW,#08H             ;USE BANK 1
                                MOV B,#07H
                                MOV DPL,R4
                                MOV DPH,R5
LPINCADDI: INC DPTR
                                DJNZ B,LPINCADDI
                                MOV R4,DPL
                                MOV R5,DPH

```

```

MOV R6,#00H
MOV A,R2
CJNE A,0CH,NOIEQL           ;R4 OF BANK 1
INC R6
NOIEQL: MOV A,R3
CJNE A,0DH,NOIEQH           ;R5 OF BANK 1
INC R6
NOIEQH: CJNE R6,#02,GOTOIDIS
MOV B,#07H
LOOPINCDA: DEC R4
CJNE R4,#0FFH,INCDA
DEC R5
INCDA: DJNZ B,LOOPINCDA
MOV PSW,#00H                 ;SELECT BANK 0
LJMP EXITINCDEC
GOTOIDIS: MOV PSW,#010H       ;USE BANK 2
MOV B,#04H
LPINCADDM: INC R4
CJNE R4,#0FFH,INCADDM
INC R5
INCADDM: DJNZ B,LPINCADDM
LJMP EXITINCDEC
;*****END ROUTINE KEY INC & DEC ****
;./*****
MAINMASK: MOV PSW,#08H
MOV A,R1
MOV PSW,#00H
MOV R1,A
MOV PSW,#08H

```

```

MOV A,R2
MOV PSW,#00H
MOV R2,A
MOV PSW,#08H
MOV A,R2
MOV PSW,#00H
MOV R2,A
MOV PSW,#08H
MOV A,R3
MOV PSW,#00H
MOV R3,A
ANL A,R1
JNZ RUNMASK1
MOV A,R2
ANL A,R0
JNZ RUNMASK1
SJMP CONTIMARK
RUNMASK1: LJMP RUNMASK
CONTIMARK:  MOV PSW,#00H
            MOV R4,#10H
EPLPD1:    MOV B,#08H
            MOV A,#00H
            MOV R1,A
EPLPD2:    MOV DPTR,#DATANOH
            MOVC A,@A+DPTR
            MOV DPTR,#U4PA
            MOVX @DPTR,A
            MOV DPTR,#U4PC
            MOV A,R1

```

```

MOVX @DPTR,A
LCALL DELA2
MOV A,R1
DJNZ B,EPLPD2
DJNZ R4,EPLPD1
LJMP LPMON
RUNMASK: MOV B,#07H
MOV DPTR,#ADDDISID
LOOPPUT0: MOV A,#00H ;PUT 00 TO DATA DISPLAY
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
DJNZ B,LOOPPUT0
MOV PSW,#00H ;SELECT BANK 0
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH
MOV PSW,#08H ;SELECT BANK1
MOV A,R4
MOV R6,A ;R6 STORE OLD ADDRESS LOW
MOV A,R5
MOV R7,A ;R7 STORE OLD ADDRESS HIGH
;***** CONVERT CONSTANT TO CODE 7-SEGMENT ****
MOV B,#09H
MOV R3,#07H
LCALL CHECKESC
LOOPPMM: MOV PSW,#08H ;SELECT BANK 1
MOV DPL,R4
MOV DPH,R5
MOVX A,@DPTR
INC DPTR

```

```

MOV R4,DPL
MOV R5,DPH
ANL A,#0FH
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR

```

```

MOV PSW,#00H ;SELECT BANK 0

```

```

MOV DPL,R0
MOV DPH,R1
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH
INC R3
DJNZ B,LOOPPMM

```

```

INC R3
MOV A,#040H
MOV DPL,R0
MOV DPH,R1
MOVX @DPTR,A

```

```

INC DPTR
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH

```

```

MOV PSW,#08H ;USE BANK 1 FOR RETURN
ADDRESS TO R4,R5

```

```

MOV A,R6
MOV R4,A
MOV A,R7

```

```

MOV R5,A

```

```

MOV PSW,#010H           ;SELECT BANK 2
MOV DPL,R4
MOV DPH,R5
MOVX A,@DPTR
MOV B,A
INC DPTR
MOVX A,@DPTR

MOV PSW,#00H           ;SELET BANK 0
MOV R5,B                ;** SCORE LOW BYTE **
MOV R7,A                ;** SCORE HIGH BYTE **
JZ HIGHZERO
INC R3
MOV DPL,R0              ;**SCORE = 100 **
MOV DPH,R1
MOV A,#06H
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH
HIGHZERO: MOV A,R5
INC R3
ANL A,#0F0H
SWAP A
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPL,R0
MOV DPH,R1
MOVX @DPTR,A

```

```

INC R3
INC DPTR
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH
MOV A,R5
ANL A,#0FH
MOV DPTR,#CODE2
MOVC A,@A+DPTR
MOV DPL,R0
MOV DPH,R1
MOVX @DPTR,A
; ** CODE DISPALY TO DISPLAY **
LCALL CHECKESC
MOV DPTR,#ADDNUM ;START DISPLAY FORM RAM
MOV A,R3
MOVX @DPTR,A
MOV R3,#03H ;NUMBEROF AROUND DISPLAY

LPDISMM: MOV DPTR,#ADDNUM
MOVX A,@DPTR
MOV B,A
MOV DPTR,#ADDDISID
MOV R6,DPL
MOV R7,DPH
LCALL CLSD

LPIDMM: MOV R0,#00H
MOV R1,#08H
MOV A,R7
MOV R4,A

```

```

SCDISMM:  MOV DPH,R6
           MOV DPL,R2
           MOVX A,@DPTR
           MOV DPTR,#U4PA
           MOVX @DPTR,A
           MOV DPTR,#U4PC
           MOV A,R0
           MOVX @DPTR,A
           LCALL DELA3
           INC R0
           INC R4
           DJNZ R1,SCDISMM
           INC R7
           DJNZ B,LPIDMM
           LCALL DELA3
           LCALL CHECKESC
           DJNZ R3,LPMM1
           LCALL KEYINDE
           LJMP MAINMASK
LPMM1:    LJMP LPDISMM

```

```

;--EXIT TO MONITER BY PRESS KEY ESC --

```

```

;***<<< END PROGRAM MAIN READ ID & MASK EVERBODY >>>***\

```

```

;*****<<< PROGRAM MAIN WRITE SUBJECT & ANSWER >>>*****/

```

```

MAINANS:  MOV PSW,#08H           ; SET ADDRESS ID BANK 1

```

```

           MOV DPTR,#STARTID

```

```

           MOV R0,DPL

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV R2,DPL
MOV R4,DPL
MOV R1,DPH
MOV R3,DPH
MOV R5,DPH
MOV PSW,#010H           ; SET ADDRESS ID BANK 2
MOV DPTR,#STARTMARK

```

```

MOV R0,DPL
MOV R2,DPL
MOV R4,DPL
MOV R1,DPH
MOV R3,DPH
MOV R5,DPH
MOV PSW,#00H

```

```

DS1:  MOV R2,#01H           ; VARIABLE INDEX MEMORY
      MOV DPTR,#SUBJECT   ; ADDRESS STORE CODE SUBJECT
      MOV R6,DPL
      MOV R7,DPH
      CLR A
      MOVX A,@DPTR
      MOV R1,A           ; VARIABLE CODE SUBJECT

```

```

COL1:  LCALL CLSD
      MOV A,#06DH
      MOV DPTR,#U4PA
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#U4PC

```

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

```

MOVX @DPTR,A
LCALL DELA2
MOV DPTR,#U4PB
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
JZ COL2

```

```

CJNE A,#0EH,ROW11
MOV R1,#07H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
SJMP COL2

```

```

ROW11: CJNE A,#0DH,ROW21
MOV R1,#04H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
SJMP COL2

```

```

ROW21: CJNE A,#0BH,ROW31
MOV R1,#01H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A

```

```

SJMP COL2

```

```

ROW31:    CJNE A,#07H,COL2
           LJMP DISDEC

COL2:     MOV A,#03EH
           MOV DPTR,#U4PA
           MOVX @DPTR,A
           MOV DPTR,#U4PC
           MOV A,#01H
           MOVX @DPTR,A
           LCALL DELA2
           MOV DPTR,#U4PB
           MOVX A,@DPTR
           ANL A,#0FH
           JZ COL3

           CJNE A,#0EH,ROW12
           MOV R1,#08H
           MOV DPL,R6
           MOV DPH,R7
           MOV A,R1
           MOVX @DPTR,A
           MOV A,#00H
           SJMP COL3

ROW12:   CJNE A,#0DH,ROW22
           MOV R1,#05H
           MOV DPL,R6
           MOV DPH,R7
           MOV A,R1

```

```

MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
SJMP COL3

```

```

ROW22:  CJNE A,#0BH,ROW32

```

```

MOV R1,#02H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
SJMP COL3

```

```

ROW32:  CJNE A,#07H,COL3

```

```

MOV R1,#00H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
SJMP COL3

```

```

COL3:   MOV A,#0FCH
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#02H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA2

```

```

MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
JZ COL4
CJNE A,#0EH,ROW13
MOV R1,#09H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
SJMP COL4

```

```

ROW13: CJNE A,#0DH,ROW23
MOV R1,#06H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
SJMP COL4

```

```

ROW23: CJNE A,#0BH,ROW33
MOV R1,#03H
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
MOV A,R1
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
SJMP COL4

```

ROW33: CJNE A,#07H,COL4  
LJMP DISINC

COL4: MOV A,#040H  
MOV DPTR,#U4PA  
MOVX @DPTR,A  
MOV A,#03H  
MOV DPTR,#U4PC  
MOVX @DPTR,A  
LCALL DELA2

COL5: MOV A,R2  
MOV DPTR,#CODE2  
MOVC A,@A+DPTR  
MOV DPTR,#U4PA  
MOVX @DPTR,A  
MOV A,#04H  
MOV DPTR,#U4PC  
MOVX @DPTR,A  
LCALL DELA2

POINTSU: MOV A,R1 ; CODE SUBJECT  
MOV DPTR,#CODE2  
MOVC A,@A+DPTR  
MOV DPTR,#U4PA  
MOVX @DPTR,A  
MOV DPTR,#U4PC  
MOV A,#07H  
MOVX @DPTR,A

LCALL DELA2

```

LPKYS:    LJMP COL1
DISINC:   INC R2
          CJNE R2,#0AH,CONKEYS
          LJMP KEYCH
CONKEYS:  MOV DPL,R6
          MOV DPH,R7
          CLR A
          MOV A,R1
          MOVX @DPTR,A
          INC DPTR
          MOV R7,DPH
          MOV R6,DPL
          CLR A
          MOVX A,@DPTR
          MOV R1,A
          LCALL DELA
          LCALL DELA
          LCALL DELA
          LJMP COL4

```

```

DISDEC:   DEC R2
          CJNE R2,#00H,CONDES
          LJMP DS1

```

```

CONDES:   MOV DPL,R6
          MOV DPH,R7
          CLR A
          MOV A,R1
          MOVX @DPTR,A
          DEC R6

```

```

          CJNE R6,#0FFH,NEXTDEC

```

```

MOV DPTR,#SUBJECT
MOV R7,DPH
MOV R6,DPL
NEXTDEC: MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
CLR A
MOVX A,@DPTR
MOV R1,A
LCALL DELA
LCALL DELA
LCALL DELA
LJMP COL4
KEYCH: MOV B,#064H
MOV DPTR,#ADDCHOI
LPCLRAC: MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
INC DPTR
DJNZ B,LPCLRAC
MOV PSW,#00H
MOV A,#00H
MOV R0,#01H ; VARIABLE INDEX MEMORY
MOV R1,#00H ; VARIABLE CODE SUBJECT
MOV DPTR,#DATAPOINT ; ADDRESS STORE DATA DISPLAY
POINT
MOV R6,DPL
MOV R7,DPH
MOV R6,#060H
MOV R7,#05EH

```

```
MOV DPTR,#ADDCHOI
```

```
MOV R4,DPL
```

```
MOV R5,DPH
```

```
COLUMN1: LCALL CLSD
```

```
MOV A,#077H
```

```
MOV DPTR,#U4PA
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
MOV DPTR,#U4PC
```

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

```
MOVX @DPTR,A
```

```
LCALL DELA2
```

```
MOV DPTR,#U4PB
```

```
MOVX A,@DPTR
```

```
ANL A,#0FH
```

```
JZ COLUMN2
```

```
ROWS11: CJNE A,#0DH,ROWS21
```

```
MOV R1,#04H
```

```
LJMP POINTDP
```

```
ROWS21: CJNE A,#0BH,ROWS31
```

```
MOV R1,#01H
```

```
LJMP POINTDP
```

```
ROWS31: CJNE A,#07H,COLUMN2
```

```
LJMP DISDECDP
```

```
COLUMN2: MOV A,#054H
```

```
MOV DPTR,#U4PA
```

```

MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#01H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA2
MOV DPTR,#U4PB
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
JZ COLUM3
ROWS12: CJNE A,#0DH,ROWS22
MOV R1,#05H
LJMP POINTDP
ROWS22: CJNE A,#0BH,COLUM3
MOV R1,#02H
LJMP POINTDP
COLUM3: MOV A,#0EDH
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,#02H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA2
MOV DPTR,#U4PB
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

ROWS23:  CJNE A,#0BH,ROWS33
          MOV R1,#03H
          LJMP POINTDP

```

```

ROWS33:  CJNE A,#07H,COLUM4
          LJMP DISINCDP

```

```

COLUM4:  MOV DPL,R6
          MOV DPH,R7
          MOV A,#00H
          MOVC A,@A+DPTR
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV A,#03H
          MOV DPTR,#U4PC
          MOVX @DPTR,A
          LCALL DELA2
          MOV DPTR,#U4PB
          MOVX A,@DPTR
          ANL A,#0FH
          JZ POINTDP

```

```

          CJNE A,#0EH,COLUM5      ;CHECK KEY ECS
          MOV DPL,R4
          MOV DPH,R5
          MOV A,R1
          MOVX @DPTR,A
          INC DPTR

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
MOVX @DPTR,A
LJMP LPMON           ;EXIT TO MONITOR
```

```
COLUM5:  MOV DPL,R6
          MOV DPH,R7
          MOV A,#01H
          MOVC A,@A+DPTR
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV A,#04H
          MOV DPTR,#U4PC
          MOVX @DPTR,A
          LCALL DELA2
```

```
COLUM6:  CJNE R0,#064H,COLUM6N ;AT R0=64H OR 100 ONLY
          MOV A,#03FH
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV A,#05H
          MOV DPTR,#U4PC
          MOVX @DPTR,A
          LCALL DELA2
          SJMP COLUM7
```

```
COLUM6N: MOV A,#040H
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV A,#05H
          MOV DPTR,#U4PC
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
LCALL DELA2
```

```
SJMP COLUM7
```

```
COLUM7:  MOV A,#040H
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV A,#06H
          MOV DPTR,#U4PC
          MOVX @DPTR,A
          LCALL DELA2
```

```
POINTDP: MOV A,R1
          MOV DPTR,#CODE2
          MOVC A,@A+DPTR
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV DPTR,#U4PC
          MOV A,#07H
          MOVX @DPTR,A
          LCALL DELA2
```

```
LPKYP:   LJMP COLUM1
```

```
DISINCDP: INC R0
          CJNE R0,#065H,CONKEYS1
          LJMP START
```

```
CONKEYS1: MOV DPL,R4
          MOV DPH,R5
          MOV A,R1
```

```

MOVX @DPTR,A
INC DPTR
MOVX A,@DPTR
MOV R1,A
MOV R5,DPH
MOV R4,DPL
MOV DPL,R6
MOV DPH,R7
INC DPTR
INC DPTR
MOV R7,DPH
MOV R6,DPL
LCALL DELA
LCALL DELA
LCALL DELA
LJMP COLUM4

```

```

DISDECDP: DEC R0
           CJNE R0,#00H,CONDEP
           MOV R0,#01H
           LJMP COLUM1

```

```

CONDEP:   MOV DPL,R4
           MOV DPH,R5
           MOV A,R1
           MOVX @DPTR,A
           DEC R4
           CJNE R4,#0FFH,NEXT1
           DEC R5

```

```

NEXT1:    MOV DPL,R4

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX A,@DPTR
MOV R1,A
MOV B,#02H
LOOPN2:  DEC R6
        CJNE R6,#0FFH,NEXT2
        DEC R7
NEXT2:   DJNZ B,LOOPN2
        LCALL DELA
        LCALL DELA
        LCALL DELA
        LJMPL COLUM1
; /*<<<< END PROGRAM MAIN WRITE SUBJECT & ANSWER >>>> */

;***** PROGRAM ERRORS *****
ERROR:   MOV B,#08H
LPDISERR: MOV R6,#05EH           ; CODE DATA DISPLAY ERROR
        MOV R7,#052H
        LCALL CLSD
        MOV R0,#00H
        MOV R1,#08H
SCANLPERR:  MOV DPH,R6
           MOV DPL,R7
           MOV A,R0
           MOVC A,@A+DPTR
           MOV DPTR,#U4PA
           MOVX @DPTR,A
           MOV DPTR,#U4PC

```

```

MOV A,R0
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#U4PC
MOV A,R0
MOVX @DPTR,A
LCALL DELA3
INC R0
DJNZ R1,SCANLPERR
INC R7
DJNZ B,LPDISERR
LJMP LPMON          ;-- EXIT TO MONITER --
;**** END PROGRAM ERROR ****

;*****
;
;***>>> SUBROUTINE GENERAL & DATA DISPLAY <<<*****
;
;***PROGRAM CHECK KEY ESC*****
ORG 04500H

CHECKESC:  MOV PSW,#018H          ;SELECT REGISTER BANK 3
MOV R0,DPL
MOV R1,DPH
MOV A,#00H
MOV DPTR,#U4PA
MOVX @DPTR,A
MOV A,#03H
MOV DPTR,#U4PC
MOVX @DPTR,A
MOV R2,#029H

```

```

DELYESC:  MOV R5,#090H

```

```

DELYESC2:  NOP
:          DJNZ R5,DELYESC2
          DJNZ R2,DELYESC
          MOV DPTR,#U4PB
          MOVX A,@DPTR
          ANL A,#0FH
          CJNE A,#0EH,EXITESC
          MOV PSW,#00H          ;SELECT REGISTER BANK 0
          LJMP LPMON
EXITESC:   MOV DPL,R0
          MOV DPH,R1
          MOV PSW,#00H          ; SELECT REGISTER BANK 0
          RET                    ;*** END ROUTINE SCAN KEY ESC***

;*****PROGRAM CLEAR DISPLA*****
          ORG 04C00H

CLSD:     PUSH 00H
          PUSH 05H
          MOV R5,#08H
          MOV R0,#00H

LCLS:     MOV A,#00H
          MOV DPTR,#U4PA
          MOVX @DPTR,A
          MOV DPTR,#U4PC
          MOV A,R0
          MOVX @DPTR,A
          INC R0
          DJNZ R5,LCLS

```

POP 00H

RET

;\*\*\*\*\*PROGRAMS DELAY\*\*\*\*\*

ORG 04C50H

```

DELA:   PUSH 02H
        PUSH 05H
        MOV R2,#02FH
MD:     MOV R5,#0FFH
DEL1:   NOP
        DJNZ R5,DEL1
        DJNZ R2,MD
        POP 05H
        POP 02H
        RET
DELA2:  PUSH 02H
        PUSH 05H
        MOV R2,#010H
MD2:   MOV R5,#060H
DEL2:  DJNZ R5,DEL2
        DJNZ R2,MD2
        POP 05H
        POP 02H
        RET
DELA3:  MOV R2,#020H
MD3:   MOV R5,#0A0H
DEL3:  DJNZ R5,DEL3
        DJNZ R2,MD3

```

RET

;CHARECTER DISPLAY

ORG 05E00H

CODE1: DB 00H,00H,00H,00H,00H,00H

DB 079H,0DEH,040H,079H,054H,03DH

DB 030H,054H,079H,079H,070H,00H

DB 00H,00H,00H,00H,00H,00H

ORG 05E20H

CODE2: DB 03FH,06H,05BH,04FH,066H ;01234

DB 06DH,07DH,07H,07FH,06FH ;56789

ORG 05E50H

CODER: DB 0F0H

DB 00H

ORG 05E52H

DATAERROR: DB 079H,070H,070H,03FH,070H,040H,6DH,08EH ;ERROR=SI

ORG 05E5AH

DATAANS: DB 06H,05BH,04FH,066H,06D ;12345

ORG 05E60H

DATAPOINT: DB 03FH,06H,03FH,05BH,03FH,04FH,03FH,066H ;01020304

DB 03FH,06DH,03FH,07DH,03FH,07H,03FH,07FH ;05060708

DB 03FH,06FH,06H,03FH,06H,06H,06H,05BH ;09101112

DB 06H,04FH,06H,066H,06H,06DH,06H,07DH ;13141516

DB 06H,07H,06H,07FH,06H,06FH,05BH,03FH ;17181920  
 DB 05BH,06H,05BH,05BH,05BH,04FH,05BH,066H ;21222324  
 DB 05BH,06DH,05BH,07DH,05BH,07H,05BH,07FH ;25262728  
 DB 05BH,06FH,04FH,03FH,04FH,06H,04FH,05BH ;29303132  
 DB 04FH,04FH,04FH,066H,04FH,06DH,04FH,07DH ;33343536  
 DB 04FH,07H,04FH,07FH,04FH,06FH,066H,03FH ;37383940  
 DB 066H,06H,066H,05BH,066H,04FH,066H,066H ;41424344  
 DB 066H,06DH,066H,07DH,066H,07H,066H,07FH ;45464748  
 DB 066H,06FH,06DH,03FH,06DH,06H,06DH,05BH ;49505152  
 DB 06DH,04FH,06DH,066H,06DH,06DH,06DH,07DH ;53545556  
 DB 06DH,07H,06DH,07FH,06DH,06FH,07DH,03FH ;57585960  
 DB 07DH,06H,07DH,05BH,07DH,04FH,07DH,066H ;61626364  
 DB 07DH,06DH,07DH,07DH,07DH,07H,07DH,07FH ;65666768  
 DB 07DH,06FH,07H,03FH,07H,06H,07H,05BH ;69707172  
 DB 07H,04FH,07H,066H,07H,06DH,07H,07DH ;73747576  
 DB 07H,07H,07H,07FH,07H,06FH,07FH,03FH ;77787980  
 DB 07FH,06H,07FH,05BH,07FH,04FH,07FH,066H ;81828384  
 DB 07FH,06DH,07FH,07DH,07FH,07H,07FH,07FH ;85868788  
 DB 07FH,06FH,06FH,03FH,06FH,06H,06FH,05BH ;89909192  
 DB 06FH,04FH,06FH,066H,06FH,06DH,06FH,07DH ;93949596  
 DB 06FH,07H,06FH,07FH,06FH,06FH,06H,03FH,03FH ;979899100

DATA COMP: DB 06DH,03EH,07CH,0EH,079H,039H,07H,0F0H ;SUBJECTr.

DATA OK SUB: DB 073H,079H,06D,06DH,040H,06DH,03EH,07CH ;PESSSUB

DATAN OH: DB 054H,05CH,040H,040H,05EH,077H,07H,077H ;no-DATA

END

## บรรณานุกรม

1. พิพัฒน์ เลาสงคราม , " ไมโครคอนโทรลเลอร์ " , โครงการตำราสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง คณะวิศวกรรมศาสตร์
2. ยืน ภู่วรรณ, และคณะ , "เทคโนโลยีไมโครคอมพิวเตอร์ 16 บิต " , ซีเอ็ดยูเคชั่น,2531
3. ยืน ภู่วรรณ,วัฒนา เชียงกุล, "ไมโครโปรเซสเซอร์และไมโครคอมพิวเตอร์",บริษัท ซีเอ็ดยูเคชั่น จำกัด,พ.ศ.2521
4. สุเจตน์ จันทรัมย์ , " ไมโครคอนโทรลเลอร์ซีพเคียว 8051 " , โครงการตำราวิทยาลัยมหานคร , 2535
5. HANDBOOK, "MCS-51 MICROCONTROLLERS",ETT CO.,LTD.
6. SIGNETICS, "MICROCONTROLLER USERS' GUIDE",PHILLIP CO.,LTD.