



ชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ 2 คู่สายนอก 8 คู่สายใน
PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE 2 TO 8



โดย
นายเดโช อินทรรุจิกุล
นายทวี กุสุมาวดี
นายสุรชน แสงปรีดีกรณ์

| | |
|----------------------|---------------|
| วัน เดือน ปี..... | 18.ค.ค. 2541 |
| เลขทะเบียน..... | 039076 |
| เลขเรียกหนังสือ..... | 100712 ๑.8๖1๗ |

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ปีการศึกษา 2540

ชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ 2 คู่สายนอก 8 คู่สายใน
PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE 2 TO 8

โดย

นายเคโซ อินทรรุจิกุล 37014128

นายทวี กุสุมาวดี 37014137

นายสุรณ แสงปรีดีกรณ์ 37014511

อาจารย์ที่ปรึกษา

ผศ.ดร.ไกรสิน ส่วงวัฒนา

ปริญญาบัตรนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2540

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

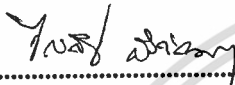
ปริญญาโท ปีการศึกษา 2541

ภาควิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง **ขุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ 2 คู่สายนอก 8 คู่สายใน**
PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE 2 TO 8

- ผู้จัดทำ
1. นาย เดโช อินทรรุจิกุล 37014128
 2. นาย ทวี กุสุมาวลี 37014137
 3. นาย สุชน แสงปรีดีกรณ์ 37014511


..... อาจารย์ที่ปรึกษา
(ผศ. ดร. ไกรสิน สังวฒนา)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ 2 คู่สายนอก 8 คู่สายใน
PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE 2 TO 8

โดย นายเดโช อินทรจุฑกุล 37014128
นายทวี กุศุมาวลี 37014137
นายสุรณ แสงปรีดีกรรม 37014511

อาจารย์ที่ปรึกษา ผศ.ดร. ไกรสิน ส่วงวัฒนา

บทคัดย่อ

โครงการนี้นำเสนอเกี่ยวกับชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ ขนาด 2 คู่สายนอก ขยายเป็น 8 คู่สายใน โดยนำไอซีตระกูล MCS - 51 เป็นส่วนควบคุมและประมวลผลหลัก โดยการทำงานของชุมสายสามารถโอนสายหักสาย และสนทนา 3 สายได้ รวมทั้งยังพัฒนาให้สามารถบันทึกข้อมูลต่าง ๆ เพื่อใช้งานสามารถฝากข้อความอัตโนมัติซึ่งเป็นหมายเลขที่ใช้ในการติดต่อกลับ และส่วนแสดงผลสามารถแสดงผลทางจอแสดงผล LCD ได้

ABSTRACT

This project presents automatic private branch exchange 2 to 8's operation, where MCS - 51 microcontroller is used as control and central processing unit. As a result, automatic PBX can be used for line transferring, line holding, and three-people conversation. This project is also developed for automatic PBX to be able to record telephone number for call back, and the work result of display unit can be shown on LCD display.

สารบัญ

หน้า

| | | |
|---------|--|----|
| บทที่ 1 | บทนำ | 1 |
| บทที่ 2 | ทฤษฎีและหลักการ | 2 |
| | 2.1 ความรู้เบื้องต้นเกี่ยวกับโทรศัพท์ | 2 |
| | 2.2 วงจรถอดรหัสความถี่โทรศัพท์ | 3 |
| | 2.3 ISD 12xx/14xx SERIES (ไอซีบันทึกเสียง) | 6 |
| | 2.4 ชุมสายโทรศัพท์ | 10 |
| | 2.5 ส่วนแสดงผลชนิด LCD MODULE | 12 |
| | 2.6 ตัวสร้างสัญญาณนาฬิกาหรือ RTC | 24 |
| | 2.4 ไอซี MM74C922ตัวเข้ารหัสการกดคีย์ | 25 |
| บทที่ 3 | การคำนวณและการสร้าง | 27 |
| | 3.1 ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก | 30 |
| | 3.2 ส่วนคrossoverที่สวิทช์ | 32 |
| | 3.3 ส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF | 34 |
| | 3.4 ส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง | 38 |
| | 3.5 ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน | 40 |
| | 3.6 ส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ | 41 |
| | 3.7 ส่วนจอแสดงผล, ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ดและส่วนควบคุมการแสดงผล | 42 |
| | 3.8 ส่วนอินพุท/เอาต์พุทพอร์ท | 43 |
| | 3.9 ส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง | 46 |
| | 3.10 ส่วนควบคุมระบบ | 49 |
| บทที่ 4 | การทดลองและผลการทดลอง | 57 |
| | 4.1 การทดลองส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก | 57 |
| | 4.2 การทดลองส่วนคrossoverที่สวิทช์ | 60 |
| | 4.3 การทดลองส่วนตรวจจับสัญญาณเสียง | 60 |
| | 4.4 การทดลองส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง | 65 |
| | 4.5 การทดลองส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF | 67 |
| | 4.6 การทดลองส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน | 68 |
| | 4.7 การทดลองส่วนตอบรับอัตโนมัติ | 70 |
| | 4.8 การทดลองส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ด | 71 |
| | 4.9 การทดลองส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง | 71 |
| | 4.10 ขั้นตอนการทดลองการโทรเข้า | 73 |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับใช้ในการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | |
|------|------------------------------------|----|
| 4.11 | ขั้นตอนการทดลองการโทรออก | 73 |
| 4.12 | ขั้นตอนการโอนสาย | 73 |
| 4.13 | ขั้นตอนการพักสาย | 73 |
| 4.14 | ขั้นตอนการประชุม 3 สาย | 73 |
| 4.15 | ขั้นตอนการทดลองการฝากเลขหมาย | 74 |
| 4.16 | ขั้นตอนการตรวจสอบหมายเลขติดต่อกลับ | 74 |

| | | |
|----------------|-------------------------|----|
| บทที่ 5 | บทสรุปและวิจารณ์ | 77 |
| 5.1 | คุณสมบัติของโครงการ | 77 |
| 5.2 | ปัญหาและแนวทางแก้ไข | 78 |
| 5.3 | แนวทางการพัฒนาโครงการ | 78 |

ภาคผนวก

| | |
|--|----|
| ผังงานแสดงขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมหลัก | 79 |
| ผังงานแสดงการโทรเข้ามาของสายนอก | |
| ผังงานแสดงขั้นตอนการโทรออกของสายใน | |
| ผังงานแสดงขั้นตอนการใช้งานฟังก์ชันพิเศษของ PABX | |
| ผังงานแสดงขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมควบคุมส่วนแสดงผล | |
| แผนผังแสดงขั้นตอนการสื่อสารระหว่างไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1 และ ตัวที่ 2 | |
| โปรแกรมควบคุมระบบหลัก | |
| โปรแกรมควบคุมส่วนแสดงผล | |
| โปรแกรมในการตรวจจับสัญญาณไม่ว่าง (busy tone) และสัญญาณเรียกกลับ (ring back tone) | |
| โปรแกรมในการตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง | |
| ลายวงจรส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก | |
| ลายวงจรส่วนครอสพอยท์สวิตช์ | |
| ลายวงจรส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF | |
| ลายวงจรส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง | |
| ลายวงจรส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ | |
| ลายวงจรส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน | |
| ลายวงจรส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง | |

กิตติกรรมประกาศ

บรรณานุกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญรูปภาพ

| | หน้า |
|--|------|
| รูปที่ 2.1 แสดงความถี่ของโทรศัพท์ชนิดกดปุ่ม | 3 |
| รูปที่ 2.2 แสดงรายละเอียดของ MT8870 | 4 |
| รูปที่ 2.3 Block diagram ของ ISD 1200/1400 series | 8 |
| รูปที่ 2.4 แสดงรายละเอียดขาของ ISD 1200/1400 series | 9 |
| รูปที่ 2.5 โครงสร้างทั่วไปของ LCD MODULE | 12 |
| รูปที่ 2.6 แสดงการอินเทอร์เฟสของ MCS-51 กับ LCM | 13 |
| รูปที่ 2.7 แสดงแผนผังเวลาในการติดต่อกับ LCM | 17 |
| รูปที่ 2.8 แสดง 16 KEY ENCODERS | 26 |
| รูปที่ 3.1 บล็อกไดอะแกรมของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ | 29 |
| รูปที่ 3.2 แสดงวงจรส่วนอินเทอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก | 31 |
| รูปที่ 3.3 แสดงการต่อกันของไอซี MC142100 | 32 |
| รูปที่ 3.4 แสดงวงจรส่วนครอสพอยท์สวิตช์ | 33 |
| รูปที่ 3.5 แสดงวงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF | 36 |
| รูปที่ 3.6 แสดงวงจรตรวจจับสัญญาณเสียง | 37 |
| รูปที่ 3.7 แสดงวงจรถูกกำเนิดสัญญาณเสียง | 39 |
| รูปที่ 3.8 แสดงวงจรส่วนอินเทอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน | 40 |
| รูปที่ 3.9 แสดงวงจรตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ | 41 |
| รูปที่ 3.10 วงจรเข้ารหัสการกดคีย์ | 42 |
| รูปที่ 3.11 วงจรส่วนอินพุท/เอาต์พุท พอร์ต | 47 |
| รูปที่ 3.12 แสดงวงจรแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง | 48 |
| รูปที่ 3.13 วงจรส่วนควบคุมระบบ | 50 |
| รูปที่ 3.14 แสดงส่วนอินเทอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก | 51 |
| รูปที่ 3.15 แสดงส่วนครอสพอยท์สวิตช์ | 51 |
| รูปที่ 3.16 ส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF | 52 |
| รูปที่ 3.17 ส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง | 52 |
| รูปที่ 3.18 ส่วนอินเทอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน | 53 |
| รูปที่ 3.19 ส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ | 53 |

| | | |
|-------------|---|----|
| รูปที่ 3.20 | ส่วนจอแสดงผล , ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ดและส่วนควบคุมการแสดงผล | 54 |
| รูปที่ 3.21 | ส่วนอินพุท / เอาท์พุทพอร์ท | 54 |
| รูปที่ 3.22 | ส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง | 55 |
| รูปที่ 3.23 | ส่วนควบคุมระบบ | 55 |
| รูปที่ 3.24 | แสดงโครงงานประกอบสำเร็จภายใน | 56 |
| รูปที่ 3.25 | แสดงโครงงานประกอบสำเร็จภายนอก | 56 |
| รูปที่ 4.1 | สัญญาณไฟตรงคร่อมคู่สายภายนอกขณะวางหู | 57 |
| รูปที่ 4.2 | สัญญาณไฟตรงคร่อมคู่สายภายนอกขณะยกหู | 58 |
| รูปที่ 4.3 | สัญญาณแสดงสถานะการยกหู - วางหู ของคู่สายภายนอก | 58 |
| รูปที่ 4.4 | สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่ส่งเข้าส่วนอินเตอร์เฟสคู่สายภายนอกกับสัญญาณเอาท์พุทที่ออกจากส่วนอินเตอร์เฟสคู่สายภายนอก | 59 |
| รูปที่ 4.5 | สัญญาณ DTMF ที่มาจากคู่สายภายนอกกับสัญญาณ DTMF ที่ออกจากส่วนอินเตอร์เฟสคู่สายภายนอกไปส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF | 59 |
| รูปที่ 4.6 | สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่ส่งเข้าและออกจากส่วนครอสพอยท์สวิทช์ เมื่อมีการกดสวิทช์เกิดขึ้น | 60 |
| รูปที่ 4.7 | สัญญาณโทนหรือสัญญาณเรียกกลับและสัญญาณไม่ว่าง | 61 |
| รูปที่ 4.8 | สัญญาณเรียกกลับและสัญญาณแสดงการตรวจพบสัญญาณ โทนความถี่ 400 Hz | 62 |
| รูปที่ 4.9 | สัญญาณไม่ว่างและสัญญาณแสดงการตรวจพบสัญญาณ โทนความถี่ 400 Hz | 62 |
| รูปที่ 4.10 | สัญญาณอินเตอร์รัพท์ และสัญญาณตรวจพบสัญญาณกระดิ่งของสายนอกที่ 1 | 63 |
| รูปที่ 4.11 | สัญญาณอินเตอร์รัพท์และสัญญาณส่งให้ยกหูของสายนอกที่ 1 | 63 |
| รูปที่ 4.12 | สัญญาณอินเตอร์รัพท์และสัญญาณตรวจพบสัญญาณกระดิ่งของสายนอกสายที่ 2 | 64 |
| รูปที่ 4.13 | สัญญาณอินเตอร์รัพท์และสัญญาณส่งให้ยกหูของสายนอกสายที่ 2 | 64 |
| รูปที่ 4.14 | สัญญาณพร้อมให้กดเลขหมาย | 65 |
| รูปที่ 4.15 | สัญญาณเรียกกลับ (Ring back tone) | 66 |
| รูปที่ 4.16 | สัญญาณไม่ว่าง (Busy tone) | 66 |
| รูปที่ 4.17 | สัญญาณ DTMF หมายเลข "1" และสัญญาณแสดงการตรวจพบ DTMF ที่ขา STD | 67 |
| รูปที่ 4.18 | สัญญาณแสดงการตรวจพบ DTMF และสัญญาณอินเตอร์รัพท์ | 68 |
| รูปที่ 4.19 | สัญญาณไฟตรงคร่อมคู่สายภายในขณะวางหู | 69 |
| รูปที่ 4.20 | สัญญาณไฟตรงคร่อมคู่สายภายในขณะยกหูและสัญญาณแสดงสถานะการยกหู | 69 |
| รูปที่ 4.21 | สัญญาณควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่งและสัญญาณกระดิ่ง | 70 |
| รูปที่ 4.22 | สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่บันทึกและเล่นกลับออกมาจากไอซี ISD 1420 | 70 |
| รูปที่ 4.23 | สัญญาณจากขา DA ของไอซี 74C922 และสัญญาณเสียงของการกดคีย์บอร์ด | 71 |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | |
|-------------|---|----|
| รูปที่ 4.24 | สัญญาณไฟตรง 5 V และ 24 V จากแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง | 72 |
| รูปที่ 4.25 | สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่สร้างจากไอซี 555 และสัญญาณกระดิ่ง | 72 |
| รูปที่ 4.26 | หน้าจอ LCD ก่อนเข้าสู่เมนูหลัก | 74 |
| รูปที่ 4.27 | หน้าจอ LCD แสดงเมนูหลัก | 75 |
| รูปที่ 4.28 | หน้าจอ LCD ขณะที่มีการฝากเลขหมายติดต่อกลับ | 75 |
| รูปที่ 4.29 | หน้าจอ LCD แสดงเลขหมายติดต่อกลับ และเวลาที่ฝากเลขหมาย | 76 |



สารบัญตาราง

| | หน้า |
|--|------|
| ตารางที่ 2.1 แสดงค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่าง ๆ | 4 |
| ตารางที่ 2.2 แสดงคุณสมบัติทางไฟฟ้าของตระกูล ISD 12xx/14xx SERIES | 7 |
| ตารางที่ 2.3 แสดงขาสัญญาณของ จอแสดงผล LCD | 15 |
| ตารางที่ 2.4 แสดงการทำงานของสัญญาณ Enable | 16 |
| ตารางที่ 2.5 แสดงรายละเอียดชุดคำสั่ง HD44780 | 18 |
| ตารางที่ 3.1 แสดงค่า BCD ที่ได้จากการกดหมายเลขโทรศัพท์ | 35 |



บทที่ 1

บทนำ

การติดต่อสื่อสารในปัจจุบันนี้ ได้เข้ามามีบทบาทสำคัญต่อชีวิตประจำวันมากขึ้นมีความต้องการในการใช้บริการทางการติดต่อสื่อสารเพิ่มมากยิ่งขึ้นในอนาคต เพราะฉะนั้นการพัฒนาทางด้านเทคโนโลยีทางด้านการติดต่อสื่อสารจึงเป็นสิ่งสำคัญอย่างยิ่งในการที่จะรองรับการเพิ่มปริมาณการสื่อสารที่จะเกิดขึ้น

แต่เดิมในการติดต่อสื่อสารในระบบโทรศัพท์ระหว่างภายในกับภายนอกนั้น จะแยกระบบอุปกรณ์การติดต่อระหว่างภายในกับภายนอกออกจากกัน เช่น มีโทรศัพท์ที่ติดต่อกับชุมสายภายนอกได้ 2-4 คู่สาย และมีการใช้อินเตอร์คอม (INTERCOM) สำหรับการติดต่อกับภายใน ซึ่งจะเห็นว่าเป็นการสิ้นเปลืองค่าใช้จ่ายมาก จึงได้มีการพัฒนาโดยจัดทำเป็นระบบชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ (PABX) ขึ้น ซึ่งเป็นชุมสายขนาดเล็กสามารถควบคุมได้โดยใช้พนักงานควบคุมเพียงคนเดียว (OPERATOR) แต่ในปัจจุบันได้มีการพัฒนาชุมสายขึ้นโดยไม่ต้องมีพนักงานตัดต่อให้ ทำให้สะดวกรวดเร็วในการติดต่อ

ในการพัฒนาทางด้านอุปกรณ์การสื่อสารอีกอย่างหนึ่งก็คือ การพัฒนาทางด้านระบบชุมสายโทรศัพท์ ซึ่งจะเห็นได้ว่า มีการพัฒนาจากยุคของชุมสายโทรศัพท์ระบบครอสบาร์ (CROSS BAR) ซึ่งเป็นยุคเริ่มต้นของระบบชุมสายโทรศัพท์ จนถึงปัจจุบันนี้ได้มีการพัฒนาจนเป็นระบบชุมสายแบบ ISDN (INTERGRADED SERVICE DIGITAL NETWORK) ซึ่งสามารถรวมการให้บริการต่าง ๆ แบบ ดิจิตอลไว้ในโครงข่ายเดียวกันได้ ทำให้ความสามารถของระบบเพิ่มขึ้นอย่างมาก

ชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางแบบอัตโนมัติ หรือ PABX (PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE) ก็เป็นอุปกรณ์ภายในสำนักงานชนิดหนึ่งที่นิยมใช้กันมากในปัจจุบัน ซึ่งสามารถอำนวยความสะดวกให้แก่ผู้ใช้ภายในชุมสายได้เป็นอย่างมาก สามารถให้บริการผู้ที่ต้องการใช้โทรศัพท์ภายในได้เป็นจำนวนมาก

สำหรับโครงการนี้ ได้เสนอระบบชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางแบบอัตโนมัติ ที่มีการควบคุมการทำงานของระบบด้วยไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล MCS-51 โดยได้แบ่งเป็นส่วนฮาร์ดแวร์ซึ่งขยายจาก 2 คู่สายนอกเป็น 8 คู่สายใน และส่วนซอฟต์แวร์ที่ควบคุมการทำงานส่วนต่าง ๆ ของระบบ และโครงการนี้พัฒนาให้สามารถรับฝากเลขหมายผ่านทางโทรศัพท์และแสดงผลการใช้งานต่าง ๆ เพื่ออำนวยความสะดวกในการติดต่อสื่อสาร ทำให้การติดต่อสื่อสารมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น

บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการ

2.1 ความรู้เบื้องต้นเกี่ยวกับโทรศัพท์

2.1.1 หน้าที่ของเครื่องโทรศัพท์

โทรศัพท์ที่ใช้กันอยู่ในปัจจุบัน มีอยู่ 2 แบบคือ แบบกดปุ่มและแบบหมุน แต่หน้าที่ของทั้ง 2 ระบบ เหมือน ๆ กัน แต่จะต่างกันที่แบบกดปุ่มจะส่งสัญญาณออกไปเป็นความถี่ที่แตกต่างกัน 2 ความถี่ ส่วนแบบ หมุนจะส่งสัญญาณเป็นจำนวนพัลส์ หน้าที่หลักๆ ของทั้ง 2 แบบ สามารถสรุปได้ดังนี้

- 2.1.1.1 เครื่องโทรศัพท์จะรับรู้ว่ามีผู้ต้องการใช้โทรศัพท์ เมื่อมีการยกหูโทรศัพท์ขึ้น
- 2.1.1.2 เครื่องโทรศัพท์จะส่งสัญญาณที่เรียกว่า สัญญาณหมุน (dial tone) บอกว่าพร้อมที่จะทำการกด ปุ่ม หรือหมุนหมายเลขที่จะติดต่อได้ซึ่งก็คือ เสียงที่ได้ยินเมื่อเวลายกหู เป็นสัญญาณเสียงที่มี ความถี่ 425 Hz มอดูเลตด้วย 50 Hz
- 2.1.1.3 เครื่องโทรศัพท์ทำหน้าที่ส่งรหัสหมายเลขที่ผู้เรียกต้องการ จะติดต่อด้วยไปยังชุมสายที่ควบคุม
- 2.1.1.4 เครื่องโทรศัพท์จะส่งสัญญาณบอกผู้เรียกว่า หมายเลขที่ต้องการติดต่อด้วยไม่ว่าก็จะส่ง สัญญาณกลับ (ring back) ซึ่งมีความถี่ 425 Hz โดยจะส่ง 1 วินาที แล้วหยุด 4 วินาที สลับ กันไป แต่ถ้าหมายเลขที่ต้องการจะเรียกไม่ว่า ก็จะส่งสัญญาณไม่ว่า (Busy tone) ไปหาผู้ เรียก ซึ่งมีความถี่ 425 Hz ที่ขาดตอนเป็นช่วง ๆ โดยส่ง 0.3 วินาที หยุด 0.5 วินาที
- 2.1.1.5 สามารถเปลี่ยนรูปพลังงานเสียงเป็นสัญญาณไฟฟ้า และสัญญาณไฟฟ้ากลับมาเป็นพลังงาน เสียง
- 2.1.1.6 เครื่องโทรศัพท์จะส่งสัญญาณ ไปชุมสายเพื่อแจ้งให้ทราบว่สิ้นสุดการใช้งานแล้ว และ ให้ชุม สายเลิกทำการติดต่อกับอีกฝ่ายหนึ่งได้

2.1.2 ระบบโทรศัพท์แบบส่งสัญญาณความถี่คู่ (Dual tone multifrequency type)

เป็นระบบการส่งสัญญาณ ซึ่งจะพบได้มากกว่าในระบบการส่งเป็นสัญญาณพัลส์ ระบบนี้หรือเรียก ชื่อย่อว่า DTMF มีวิธีการส่งหมายเลขของผู้ที่ต้องการจะติดต่อด้วย โดยการส่งสัญญาณความถี่ 2 ความถี่ พร้อมกันออกไป ซึ่งจะเป็นตัวแทนของหมายเลขที่กด ซึ่งความถี่ที่ถูกส่งออกไปจะอยู่ในย่านความถี่เสียง พุด (0-4 kHz) ซึ่งค่าความถี่ที่ต่ำกว่าจะเป็นความถี่ที่แสดงในแนวนอนและอีกค่าหนึ่งก็จะเป็นความถี่ในแนว ตั้งซึ่งค่าต่าง ๆ จะแสดงไว้ในรูปที่ 2.1 ตัวอย่างเช่น เมื่อมีการกดหมายเลข 5 ก็จะมีค่าความถี่ 770 Hz และ 1336 Hz มอดูเลตกันออกมา

| ความถี่ต่ำ (Hz) | รหัสหรือหมายเลข | | | |
|--------------------|--------------------|------|------|------|
| 697 | 1 | 2 | 3 | A |
| 770 | 4 | 5 | 6 | B |
| 852 | 7 | 8 | 9 | C |
| 941 | * | 0 | # | D |
| | 1209 | 1336 | 1477 | 1633 |
| | ความถี่สูง (Hz) | | | |

ปุ่มที่ได้รับการ
เมื่อเอาไว้

รูปที่ 2.1 แสดงความถี่ของโทรศัพท์ชนิดกดปุ่ม

2.2 วงจรถอดรหัสความถี่โทรศัพท์

จะใช้ ไอซี MT8870 ถอดรหัสสัญญาณโทรศัพท์ชนิดกดปุ่ม (DTMF) ให้เป็นตัวเลข BCD ขนาด 4 บิตโดยเพียงใช้งานร่วมกับคริสตอล 3.579 MHz เท่านั้น

การถอดรหัสความถี่โทรศัพท์ หมายถึง การแปลงสัญญาณความถี่ซึ่งเกิดจากการกดปุ่มตัวเลขของโทรศัพท์ชนิดกดปุ่ม (ชนิด Tone หรือ DTMF) ให้เป็นระบบตัวเลขทางดิจิทัล ซึ่งไอซี MT8870 ใช้แปลงความถี่โทรศัพท์ให้เป็นเลขฐานสองขนาด 4 บิต

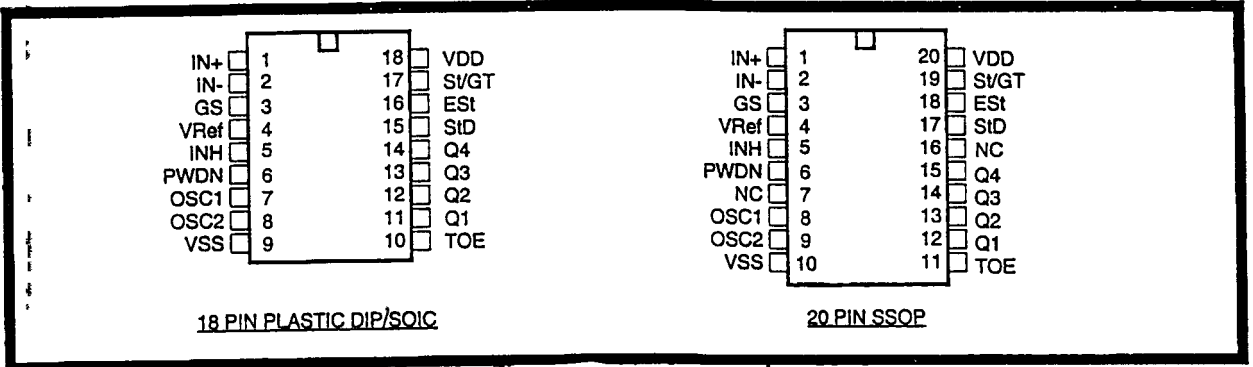
ในยุคก่อน การออกแบบวงจรถอดรหัสความถี่ของโทรศัพท์ มักใช้ไอซีจำพวกเฟสล็อกซึ่งสร้างปัญหาสารพัด ไม่ว่าเรื่องของความถี่ที่เปลี่ยนแปลงไป การปรับแต่งวงจร ขนาดของวงจรที่ใหญ่ เพราะต้องใช้ไอซีจำนวนมาก

2.2.1 คุณสมบัติของ MT8870

- เป็นตัวรับและถอดรหัสความถี่ (DTMF receiver)
- กินไฟน้อย ใช้ไฟเลี้ยงระดับเดียวกับ TTL
- สามารถตั้งอัตราขยายภายในตัวไอซีได้
- สามารถปรับการ์ดไทม์ (Guard time) ได้
- เป็นไอซีคุณภาพสูง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.2 แสดงรายละเอียดขาของ MT8870

2.2.2 การนำ MT8870 ไปใช้งาน

- นำไปใช้งานด้านรีโมทคอนโทรล
- เครื่องป้องกันโทรศัพท์ทางไกล
- ใช้ในงานเกี่ยวกับเครดิตการ์ด
- ใช้งานร่วมกับคอมพิวเตอร์
- ใช้ในเครื่องชุมสายขนาดเล็กหรือ PABX
- ใช้กับงานทางด้านโทรศัพท์ทั่วไป
- เครื่องกันขโมย
- การควบคุมอุปกรณ์ทางโทรศัพท์
- ใช้ทำเครื่องสอบถามทางโทรศัพท์

| f _{LOW} | f _{HIGH} | KEY | TOE | Q ₄ | Q ₃ | Q ₂ | Q ₁ |
|------------------|-------------------|-----|-----|----------------|----------------|----------------|----------------|
| 697 | 1209 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 697 | 1336 | 2 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| 697 | 1477 | 3 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 |
| 770 | 1209 | 4 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 770 | 1336 | 5 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| 770 | 1477 | 6 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| 852 | 1209 | 7 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 |
| 852 | 1336 | 8 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 852 | 1477 | 9 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 |
| 941 | 1209 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 |
| 941 | 1336 | . | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 |
| 941 | 1477 | # | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 697 | 1633 | A | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 |
| 770 | 1633 | B | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| 852 | 1633 | C | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 941 | 1633 | D | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| - | - | ANY | 0 | Z | Z | Z | Z |

Table 1. MT8870 Output Truth Table

ตารางที่ 2.1 แสดงค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่างๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.2.3 โครงสร้างของ MT8870

โครงสร้างภายในของ MT8870 ประกอบไปด้วยวงจรกรองความถี่และวงจรถอดรหัสฟังก์ชันทางดิจิทัล เป็นไอซีที่สร้างโดยใช้เทคโนโลยี ISO²--CMOS ในส่วนของวงจรกรองความถี่ใช้เทคนิคของสวิทช์คาปาซิเตอร์ฟิลเตอร์ สำหรับกรองความถี่สูงและต่ำ ส่วนวงจรถอดรหัสใช้เทคนิคการนับทางดิจิทัลเพื่อตรวจนับและถอดรหัสทั้ง 16 ความถี่ออกเป็นเลขฐานสองขนาด 4 บิต และเช็ควงเวลาที่สัญญาณเข้ามา ส่วนภาคอินพุทเป็นออปแอมป์ ซึ่งสามารถปรับอัตราขยายได้โดยต่ออุปกรณ์ภายนอกเอาท์พุทเป็นวงจรถอดรหัส 3 สถานะ

2.2.4 ฟังก์ชันการทำงานภายใน MT8870

ภายใน MT8870 ประกอบด้วยส่วนสำคัญ 5 ส่วน คือ

2.2.4.1 ภาคกรองสัญญาณความถี่

ในส่วนนี้จะแยกสัญญาณ DTMF ที่เข้ามาออกเป็น 2 กลุ่มความถี่ คือ ช่วงความถี่สูงและช่วงความถี่ต่ำ โดยใช้วงจรกรองแถบความถี่อันดับ 6 ชนิดสวิทช์คาปาซิเตอร์ (six-order switched band pass filter) ซึ่งความถี่ที่แยกได้มี 2 ช่วง คือช่วงความถี่สูงและช่วงความถี่ต่ำ

2.2.4.2 ภาคถอดรหัส

ความถี่ DTMF ที่ถูกกรองเรียบร้อยแล้วจะผ่านเข้าวงจรถอดรหัสความถี่ออกเป็นตัวเลข โดยใช้เทคนิคการนับแบบดิจิทัล และมีการตรวจสอบความถี่ที่เข้ามาว่าเป็นความถี่มาตรฐาน DTMF หรือไม่ เพื่อป้องกันความถี่อื่นเข้ามาผสมเมื่อตรวจสอบว่าความถี่นั้นถูกต้อง สัญญาณที่ขา Est (early steering) ก็จะมีแอมพลิจูดสำหรับค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่าง ๆ นั้น

2.2.4.3 ภาคตรวจสอบสัญญาณ

ก่อนที่จะมีการถอดรหัสความถี่ออกไปที่เอาท์พุท จะมีการตรวจสอบช่วงความถี่ที่เข้ามาว่ามีระยะเวลาตามที่กำหนดหรือไม่ โดยสังเกตจากระยะเวลาการกดปุ่มโทรศัพท์ ซึ่งต้องกดปุ่มให้มีความถี่ออกมาเป็นระยะเวลาพอสมควรมิฉะนั้นวงจรส่วนนี้จะไม่รับ โดยถือว่าสัญญาณนั้นไม่ถูกต้องส่วนช่วงเวลายาวเท่าใดสามารถตั้งได้โดยใช้ RC ต่อภายนอก สัญญาณที่ขา Est จะเป็น "High" นานใกล้เคียงกับระยะเวลาที่มีความถี่ DTMF เข้ามา เมื่อขา Est เป็น "High" ทำให้ V_c สูงขึ้นตัวเก็บประจุ C จะคายประจุทำให้แรงดัน V_c สูงขึ้นจนถึงค่าเทรชโฮลด์ วงจรถอดรหัส จึงจะถอดรหัสออกเป็นตัวเลขขนาด 4 บิต

2.2.4.4 ภาคขยายสัญญาณความแตกต่าง

วงจรส่วนอินพุทของ MT8870 เป็นภาคขยายออปแอมป์ที่สามารถปรับอัตราขยายโดยต่อวงจรภายนอกเพิ่มเข้าไป

2.2.4.5 ภาคกำเนิดความถี่

ในภาคนี้ภายในไอซีจะมีวงจรเวลาอยู่ภายใน เพียงแค่ต่อแร่คริสตอลขนาด 3.58 MHz ก็สามารถใช้งานได้ทันที

2.3 ISD 12xx/14xx SERIES (ไอซีบันทึกเสียง)

ไอซีในตระกูล ISD นี้อาศัยเทคโนโลยีการบันทึกเสียงทางอนาล็อกโดยตรงและภายในประกอบไปด้วยส่วนต่าง ๆ ที่ทำหน้าที่เก็บข้อมูลไว้ภายใน หรือเรียกว่า NV RAM (Nonvolatile RAM) ทำให้สามารถบันทึกเสียงได้นานตั้งแต่ 10-20 วินาที ตามเบอร์ไอซีในตระกูล ISD 12xx/14xx ซึ่งการใช้งานและการจัดขาของไอซีตระกูลนี้เหมือนกันหมดต่างกันตรงความสามารถในการบันทึกเสียงเท่านั้นเองคุณลักษณะที่แตกต่างไปจากไอซีเสียงทั่วไปก็คือระยะเวลาบันทึกเสียงด้วยตัวของไอซีเอง(ไม่มีหน่วยความจำมาต่อเพิ่มภายนอก) สามารถบันทึกเสียงได้นาน โดยจะกำหนดมาเป็นเบอร์ซึ่งแต่ละเบอร์ไอซีจะมีระยะเวลาต่างกันในการบันทึกเสียงและก็อยู่ในตระกูล ISD เช่นกัน

2.3.1 คุณสมบัติของ ISD 12xx/14xx

1. เมื่อใช้ในฟังก์ชันการบันทึกและเล่นกลับด้วยตัวไอซีเองง่ายมาก
 - ไม่มีไอซีเบอร์อื่นๆ ประกอบเพิ่มเติมภายนอก
 - ต่ออุปกรณ์พาสซีฟภายนอกน้อยมาก
2. ให้ระดับสัญญาณในการบันทึกที่มีประสิทธิภาพสูง
3. สามารถต่อกับสวิทช์ควบคุมการบันทึกเล่นกลับ, หยุดชั่วคราวและปรับระดับสัญญาณต่างๆ ได้
4. ข้อมูลที่ถูกบันทึกไว้ไม่สูญหายถึงแม้ว่าจะไม่มีแรงดันจ่ายให้กับไอซี และไม่ต้องการแบตเตอรี่สำรอง
5. เก็บข้อมูลได้นานถึง 100 ปี แม้ไม่มีแรงดันไฟเลี้ยง
6. สามารถบันทึกใหม่ได้ถึง 100,000 ครั้ง
7. มีวงจรฐานเวลาภายใน
8. ไม่มีการโปรแกรมในตัวไอซีและไม่ต้องพัฒนาระบบเพิ่มเติมเพื่อให้ทำงานได้
9. มีระบบสแตนด์บายเพื่อประหยัดพลังงานจากแหล่งจ่ายเมื่อไม่มีการบันทึกหรือเล่นกลับ
10. ใช้แรงดันไฟเลี้ยงเดียว กินกระแสขณะสแตนด์บาย 0.5 ไมโครแอมป์

2.3.2 คุณสมบัติทางไฟฟ้าของ ISD 12xx/14xx

จากตารางนี้จะทำให้ทราบว่าค่าพารามิเตอร์บางอย่างที่แตกต่างกันของไอซีแต่ละเบอร์ในตระกูล ISD 12xx/14xx นี้ ซึ่งบอกถึงความสามารถของระยะเวลาในการบันทึกที่แตกต่างกัน รวมทั้งความถี่ของการสุ่มสัญญาณก็ต่างกัน

โดยทั่วไปของ ISD 12xx/14xx แล้ว ก็มีรูปร่างหน้าตาเหมือนกับไอซีโดยทั่วไป แต่ว่าขาใช้งานและบล็อกไดอะแกรมการทำงานภายในทำงานไม่เหมือนกัน โดยเฉพาะไอซีในตระกูล ISD 12xx/14xx นี้จะถูกผลิตขึ้นมาเป็นไอซีที่ทำหน้าที่บันทึกและเล่นกลับ จนจบกระบวนการภายในไอซีเพียงตัวเดียว เพื่อประโยชน์และต้องการให้เป็นอุปกรณ์ ที่ทำหน้าที่บันทึกและเล่นกลับ ก็คือได้ว่าดีมากไม่แตกต่างจากการบันทึกลงคัลด์บเทปคลาสเซด

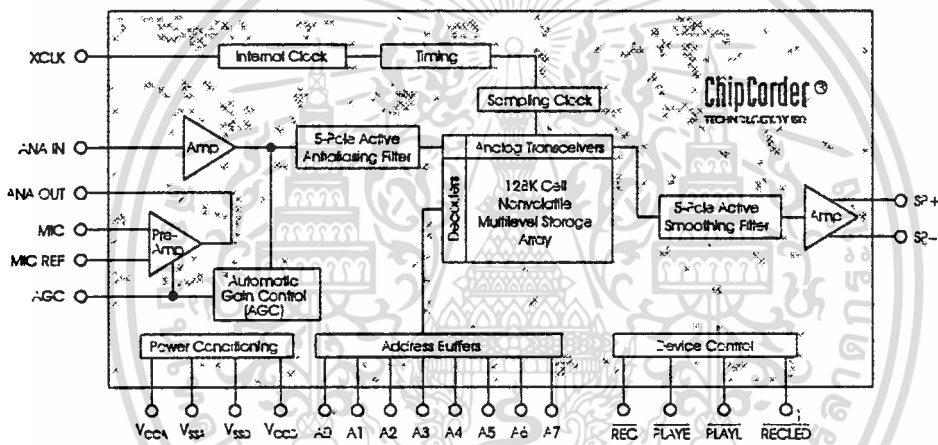
| สัญลักษณ์ | คุณสมบัติ | ISD1210 | ISD1212 | ISD1416 | ISD1420 | หน่วย |
|------------|------------------------------------|---------|---------|---------|---------|-----------|
| F_s | อัตราความถี่ในการแซม ปลิงสัญญาณ | 6.4 | 5.3 | 8 | 6.4 | kHz |
| BW | ความกว้างของแบนด์ | 2.7 | 2.3 | 3.4 | 2.7 | kHz |
| T_{RPW} | ความกว้างของพัลส์ ขณะบันทึก | 10 | 12 | 16 | 20 | sec |
| T_{PLAY} | ระยะเวลาในการ บันทึก(สูงสุด) | 10 | 12 | 16 | 20 | sec |
| T_{LED2} | การหน่วงเวลาที่ขา RECLED ขณะปิด | 48.6 | 58.3 | 38.9 | 48.6 | msec |
| T_{RPUD} | การหน่วงเวลาขณะเริ่ม บันทึก | 32 | 39 | 26 | 32 | msec |
| T_{RPDD} | การหน่วงเวลาขณะ หยุดบันทึก | 32 | 39 | 26 | 32 | msec |
| T_{PPUD} | การหน่วงเวลาขณะเล่น กลับ | 32 | 39 | 26 | 32 | msec |
| T_{PPDD} | การหน่วงเวลาขณะเล่น กลับสิ้นสุด | 8.1 | 9.7 | 6.5 | 8.1 | msec |
| THD | ความเพี้ยนทาง ฮาร์มอนิกรวม | 1 | 1 | 1 | 1 | % |
| T_{LED1} | หน่วงเวลาขณะเริ่ม บันทึกของ LED | 5 | 5 | 5 | 5 | μ sec |
| P_{OUT} | กำลังขับลำโพงทาง เอาต์พุต | 12.2 | 12.2 | 12.2 | 12.2 | mW |
| V_{OUT} | แรงดันตกคร่อมขาต่อ ลำโพง | 2.5 | 2.5 | 2.5 | 2.5 | V_{PP} |
| V_{IN1} | แรงดันอินพุตที่ ไมโครโฟน | 20 | 20 | 20 | 20 | mV |
| V_{IN2} | แรงดันอินพุตนอก | 50 | 50 | 50 | 50 | mV |

ตารางที่ 2.2 แสดงคุณสมบัติทางไฟฟ้าของตระกูล ISD12xx/14xx SERIES

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภายในตัวไอซีจะประกอบด้วยส่วนการทำงานที่สำคัญทุกส่วน โดยมีอุปกรณ์พาสซีฟต่อภายในก็มี วงจรกำเนิดความถี่ฐานเวลาชนิดซิมอส, วงจรขยายสัญญาณไมโครโฟน, วงจรควบคุมอัตราการขยายอัตโนมัติ, วงจรรองความถี่และวงจขยายสัญญาณออกสู่ลำโพงโดยตรงจากไอซีตัวนี้แต่ไม่ดังมากพอ สามารถเพิ่มวงจขยายเสียงภายนอกเพื่อขับลำโพงให้ได้ยินเสียงดังมากขึ้น

สัญญาณที่จะทำการบันทึกจะถูกเก็บหรือบันทึกลงบนหน่วยความจำภายในไอซี ซึ่งเป็นหน่วยความจำที่ไม่ต้องการแรงดันไฟฟ้าสำรองขณะเก็บข้อมูลไว้ได้นานเป็น 100 ปี ลักษณะการบันทึกบนหน่วยความจำภายในไอซีตัวนี้จะทำการบันทึกสัญญาณอนาล็อกโดยตรง (Direct Analog Storage Technology : DAST) ซึ่งสัญญาณอนาล็อกนี้อาจจะเป็นสัญญาณย่านความถี่ 20 Hz. ถึง 22 kHz. การบันทึกนี้สัญญาณจะถูกเก็บไว้ในหน่วยความจำภายในชนิด EEPROM ซึ่งเป็นอีพროมที่สามารถบันทึก 100,000 ครั้งตลอดอายุการใช้งาน



รูปที่ 2.3 Block diagram ของ ISD1200/1400 series

2.3.3 การทำงานเบื้องต้น

การทำงานเบื้องต้นของ ISD 12xx/14xx จะเป็นชิพไอซีเพียงตัวเดียวและมีสัญญาณแบบเดี่ยว (single signal) เพื่อควบคุมที่ขา REC และสัญญาณควบคุมการเล่นกลับจะถูกควบคุมด้วยสวิทช์ควบคุมสองสวิทช์ คือ ควบคุมที่ขา PLAYE และ PLAYL นอกจากนั้นหากต้องการให้สามารถควบคุมการบันทึกได้หลายๆ ลักษณะก็สามารถใช้ขาแอดเดรสไลน์ มาทำการประยุกต์ใช้งานควบคุมได้เช่นกัน

- ประสิทธิภาพของเสียงที่บันทึก (Speech Quality)

ประสิทธิภาพของสัญญาณที่ทำการบันทึกและเล่นกลับจะมีคุณภาพของสัญญาณที่ทำการบันทึกและเล่นกลับดีมากเนื่องจากการบันทึกและเล่นกลับจะใช้เทคโนโลยี DAST ดังได้กล่าวมาแล้ว โดยที่สัญญาณที่ทำการบันทึกหรือสัญญาณเสียงพูดที่เข้ามาทางอินพุตจะถูกบันทึกหรือเก็บเข้าไปไว้ใน EEPROM ซึ่งเป็นเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หน่วยความจำภายในโดยตรงด้วยสัญญาณแบบอนาล็อกและการเล่นกลับออกมาก็จะเหมือนกับสัญญาณที่ก่อนทำการบันทึกแน่นอน

- ปิดตัวเองเมื่อไม่มีการบันทึกหรือเล่นกลับ (Automatic Power-Down Mode)

ในขณะที่วงรอบหรือขั้นตอนการทำงานเล่นกลับหรือบันทึกสิ้นสุดลง ไอซีนี้ก็จะมีการทำงานให้ตัดเข้ามาสู่โหมดของการสแตนด์บายเพื่อให้ปริมาณการใช้กำลังต่ำ ซึ่งกินกระแสเพียง 0.5 ไมโครแอมป์เท่านั้น ในช่วงที่ทำการเล่นกลับจบลงวงจรภายในก็จะตัดกลับมาสู่สถานะสแตนด์บาย ในโหมดของการบันทึกหลังจากที่ทำการบันทึกเสร็จสิ้นลง ก็จะกลับมาสู่โหมดสแตนด์บาย เมื่อขาดควบคุม REC มีระดับลอจิกเป็น "1"

2.3.4 การทำงานของขาใช้งานแต่ละขา สามารถอธิบายถึงหน้าที่และการทำงานของขาที่สำคัญได้ดังนี้



รูปที่ 2.4 แสดงรายละเอียดขาของ ISD1200/1400 series

- ควบคุมการบันทึก (REC)

ที่ควบคุมการบันทึกทางอินพุตนี้จะต้องการระดับลอจิก "0" เพื่อทำการบันทึกสัญญาณและจะเริ่มทำการบันทึกเมื่อระดับลอจิกที่ขา REC นี้เป็นลอจิก "0" และสถานะลอจิกที่ขา REC นี้จะต้องคงสถานะอยู่ที่ "0" ตลอดขณะทำการบันทึก และการบันทึกที่ขา REC จะต้องได้รับสัญญาณให้ทำการบันทึกก่อนที่จะทำการเล่นกลับหรือก่อนที่จะมีสัญญาณมาควบคุมที่ขา PLAYE หรือ ขา PLAYL ถ้าที่ขา REC มีระดับลอจิก "0" ขณะที่มีการเล่นกลับ การเล่นกลับจะหยุดและจะเริ่มทำการบันทึก เมื่อการบันทึกจบลง ขา REC จะเพิ่มขึ้นไปเป็นไปเป็น "1" แล้วจะมีมาร์คเกอร์ (marker) ของจุดสิ้นสุดของข้อมูล จากนั้นจะเข้าสู่โหมดสแตนด์บาย

- ควบคุมการเล่นกลับอย่างสมบูรณ์ (PLAYE)

เมื่อขาดควบคุมการเล่นกลับนี้ได้รับระดับลอจิกเป็น "0" หรือได้รับการกระตุ้นด้วยลอจิก "0" ที่อินพุตนี้วงจรก็จะเริ่มทำการเล่นกลับเพื่อนำข้อมูลที่ถูกบันทึกอยู่แสดงออกมาทางลำโพง ฟังก์ชันการเล่นกลับนี้ จะเป็นการเล่นกลับอย่างต่อเนื่อง จนกว่าจะถึงข้อมูลสุดท้ายที่ทำการบันทึกตามเวลาที่กำหนดไว้ (10-20 วินาที) หรือการเล่นกลับจนกว่าข้อมูลที่บันทึกไว้ใน EEPROM ทุกข้อมูลจะถูกเล่นกลับออกมาทั้งหมด ซึ่งเป็นการเล่นกลับอย่างสมบูรณ์ หลังจากนั้นก็จะตัดเข้าสู่โหมดสแตนด์บาย ในระหว่างที่กำลังอยู่ในสถานะเล่นกลับนั้น ถ้าที่ขา PLAYE มีสถานะเป็น "1" การเล่นกลับก็จะยังไม่หยุด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- ขบวนการเล่นกลับ (PLAYL)

เมื่อขาอินพุตมีการเปลี่ยนแปลงระดับลอจิกเป็น "1" ไปถึง "0" จะเป็นการเล่นกลับแบบต่อเนื่องจนกระทั่งขา PLAYL เพิ่มขึ้นเป็น "1" หมายถึง เกิดการตรวจจบการเล่นสิ้นสุดลงแล้ว หรือตรวจจบ พบ มาร์คเกอร์ ซึ่งเป็นจุดสิ้นสุดข้อมูล หรือถึงจุดสิ้นสุดของข้อมูลในหน่วยความจำ และก็จะกลับมาสู่สภาวะสแตนด์บาย

- ขาอินพุตของสัญญาณนาฬิกา (ANA IN)

ค่า C ภายนอกที่ต่อระหว่างขา ANA IN และขา ANA OUT สามารถกำหนดความถี่ cut off ที่ low-frequency ของความถี่เสียงได้ โดยสามารถที่จะนำสัญญาณนาฬิกาไปใส่เข้าที่ขานี้ได้เลย (แทนสัญญาณจากไมโครโฟน) โดยต่อผ่าน C คัปปลิ่ง เข้ามา

- ขา Automatic Gain Control (AGC)

จุดประสงค์ของสัญญาณ AGC คือควบคุมค่า gain ของวงจร preamplifier และช่วยขยายช่วงความถี่ของ input signal จากเสียงกระซิบจนถึงเสียงตะโกน ซึ่งจะควบคุมให้อาท์พุทไม่คงเกินไป

2.3.5 การกำหนดแอดเดรส

การกำหนดแอดเดรสของการบันทึกและการเล่นกลับนั้น สามารถกำหนดได้โดยขา A0 - A5 เมื่อขา A7 ต้องเป็นลอจิก "0" และจะใช้ขา A6 เป็นตัวกำหนดว่าจะเป็น 10 วินาทีแรกหรือ 10 วินาทีหลัง

- เมื่อขา A6 เป็นลอจิก "0" จะกำหนดเป็น 10 วินาทีแรก
- เมื่อขา A6 เป็นลอจิก "1" จะกำหนดเป็น 10 วินาทีหลัง

ในการบันทึกหรือการเล่นกลับนั้น จะต้องกำหนดตำแหน่งแอดเดรสก่อน แล้วจึงใช้จะสามารถควบคุมให้บันทึกหรือเล่นกลับได้ โดยการควบคุมที่ขา PLAYL และ REC ตามลำดับ

2.4 ขุมสายโทรศัพท์

เพื่อให้การใช้งานของกลุ่มสายโทรศัพท์เกิดประโยชน์เต็มที่มากที่สุด คือ สามารถติดต่อกันได้ทุกคู่สายไม่ว่าจะภายในประเทศ หรือต่างประเทศเนื่องจากจำนวนคู่สายของ โทรศัพท์มีมากจึงไม่สามารถนำโทรศัพท์ทุกคู่สายต่อถึงกันโดยตรงได้ จึงได้มีระบบชุมสายโทรศัพท์ขึ้นมาและจากเหตุผลอีกประการหนึ่ง คือ คู่สายแต่ละคู่สายไม่ได้ใช้งานตลอดเวลาเพราะฉะนั้นเพื่อให้เกิดประโยชน์กันสายส่งเต็มที่จะแบ่งกันใช้เป็นเวลา เมื่อคู่สายคู่หนึ่งไม่มีการใช้ก็ยังสามารถแบ่งไปให้คู่สายอีกคู่หนึ่งใช้งานได้ ซึ่งชุมสายโทรศัพท์ที่มีใช้อยู่มากมายสามารถแบ่งได้ดังนี้

ชุมสายโทรศัพท์สามารถแบ่งได้เป็น 2 ประเภทใหญ่ ตามการใช้งาน คือ

2.4.1 ชุมสายที่มีผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง ได้แก่

ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (LOCAL EXCHANGE) หมายถึง ชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง ชุมสายโทรศัพท์แบบนี้มีขนาดตั้งแต่เป็นร้อย ๆ เลขหมายจนถึงเป็นหมื่นเลขหมาย

ผู้สาขา (PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE) หรือที่เรียกกันว่า PABX เป็นชุมสายโทรศัพท์ ที่มีลักษณะคล้ายกับชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น แต่จะใช้ติดต่อกันภายในสำนักงานโดยไม่ต้องผ่านชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น หรือถ้ามีการติดต่อไปยังภายนอกก็สามารถเรียกผ่านชุมสายท้องถิ่นได้

2.4.2 ชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่าน หมายถึง ชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเลขหมายโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้ามาโดยตรง แต่จะบริการเรียกระหว่างชุมสายท้องถิ่นกับชุมสายท้องถิ่น ซึ่งการเรียกกันระหว่างเครื่องโทรศัพท์ 2 เลขหมายอาจจะผ่านชุมสายต่อผ่านได้หลาย ๆ ชุมสาย ชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่านยังแบ่งได้เป็น 2 ชนิด ได้แก่

ชุมสายต่อผ่านท้องถิ่น (TANDEM EXCHANGE) ซึ่งเป็นชุมสายโทรศัพท์ ที่ใช้ต่อผ่านภายในโครงข่ายท้องถิ่นนั้น เช่น ภายในกรุงเทพ ฯ

ชุมสายต่อผ่านทางไกล (TRANSIT EXCHANGE) ซึ่งเป็นชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่านไปยังโครงข่ายท้องถิ่นอื่น ๆ เช่น จากกรุงเทพ ฯ ไปยังหาดใหญ่

จากชุมสายโทรศัพท์ที่กล่าวมาทั้งหมดอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องและสำคัญ คือ อุปกรณ์สวิตชิง (SWITCHING DEVICE) จะเป็นอุปกรณ์ที่ทำหน้าที่ต่อคู่สายผู้เรียก ไปยังผู้ถูกเรียก สามารถแบ่งได้เป็น 2 แบบ คือ

1.แบบอนาล็อก (ANALOG)

การทำงานของอุปกรณ์สวิตชิงโทรศัพท์ คือการรับสัญญาณหมายเลขจากสมาชิกต้นทางคือ ผู้เรียก อาจจะเป็นแบบพัลส์ (แบบเป็นหมุน) หรือแบบความถี่ผสม (แบบกดปุ่ม) เพื่อที่จะถอดรหัสหมายเลขปลายทาง และทำการต่อวงจรให้ติดต่อกันได้ โดยที่รูปแบบของสัญญาณต้นทางและปลายทางยังคงเหมือนเดิมทุกประการ เราเรียกสวิตชิงแบบนี้ว่า แบบอนาล็อก

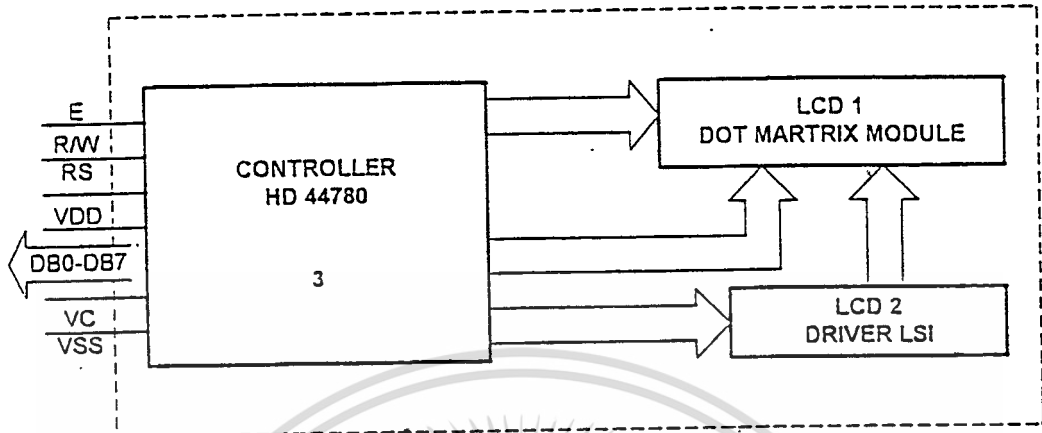
2.แบบดิจิทัล (DIGITAL)

อุปกรณ์ที่ถูกนำมาใช้ในชุมสายโทรศัพท์แบบดิจิทัล จะมีหลักการที่สำคัญ คือการเปลี่ยนสัญญาณเสียงให้เป็นสัญญาณดิจิทัล (รหัส "0" และ "1") ซึ่งต่างจากชุมสายโทรศัพท์แบบอนาล็อกซึ่งสัญญาณเสียงที่ได้จากเครื่องโทรศัพท์จะถูกเปลี่ยนให้อยู่ในรูปของรหัส "0" และ "1" การทำงานอย่างนี้เราเรียกว่า การเข้ารหัส (ENCODER) ซึ่งสัญญาณรหัส "0" และ "1" นี้เราเรียกว่า สัญญาณดิจิทัล

ปัจจุบันอุปกรณ์แสดงผลเพื่อติดต่อกับผู้ใช้ให้สามารถควบคุมและใช้งานได้สะดวกขึ้น เช่น บอกลานะการทำงาน บอกรหัสผิดพลาดที่เกิดขึ้นระหว่างทำงาน ส่วนแสดงผลอาจเป็นไฟบอกลานะอย่างง่ายหรืออาจเป็นจอแสดงผลซึ่งเป็นที่นิยมกันมากแสดงข้อความเป็นตัวอักษรได้ จอแสดงผลมีข้อดีหลายประการ เช่น ใช้LED(Light Emitting Diode) หรือ LCD (Liquid Crystal Display) ซึ่งจอแสดงผลประเภทที่กำลังเป็นที่นิยมในปัจจุบัน ได้แก่แบบที่ใช้ LCD เนื่องจากใช้พลังงานน้อย(กินกระแสไฟต่ำ)และมีความละเอียดสูงมากสามารถแสดงตัวอักษรและรูปภาพได้หลายแบบซึ่งผู้ใช้สามารถต่อเข้ากับระบบไมโครคอนโทรลเลอร์ได้ง่ายและสะดวก สำหรับการเขียนโปรแกรมทำให้ผู้ใช้งานด้านนี้นิยมใช้จอแสดงผลเป็นส่วนหนึ่งของผลิตภัณฑ์ เช่น เครื่องเล่นวีดีโอ เครื่องเล่นคอมแพคดิสก์ วิทยุซาวด์เบส เป็นต้น

2.5 ส่วนแสดงผลชนิด LCD MODULE

ปัจจุบัน LCD ที่ขายในท้องตลาดส่วนใหญ่จะประกอบเป็นโมดูล เพื่อให้สะดวกในการใช้งาน โดยจะมีส่วนประกอบทั่วไปดังในรูปที่ 2.5



รูปที่ 2.5 โครงสร้างทั่วไปของ LCD MODULE

2.5.1 DOT MATRIX LCD MODULE แบ่งออกเป็นประเภทได้ดังนี้

- CHARACTER LCD MODULE
- GRAPHIC LCD MODULE
- SEGMENT DISPLAY TYPE LCD MODULE

ซึ่งจอแสดงผล LCD ที่นำมาใช้เป็นประเภท CHARACTER LCD MODULE ที่เรียกย่อๆว่า LCM มีส่วนประกอบใหญ่ๆแบ่งเป็น

1. DOT MATRIX LCD เป็นตัวแสดงผลให้สามารถมองเห็นในลักษณะการปิดและเปิดตัวเองกับแสงคือ ส่วนที่เป็นตัวกระจกบรรจุผลึกอยู่ซึ่งใช้หลักการหักเหของแสงผ่านผลึกโดยจะประกอบไปด้วยจุด(pixel) จำนวนมากที่สามารถบังคับให้ติดหรือดับได้ทุกจุด การแสดงผลจะเป็นตัวอักษรขนาด 5*8 จุดและมีตัวอักษรและบรรทัดแตกต่างกันไปในแต่ละรุ่น

2. DRIVER เป็นวงจรที่ขับ LCD โดยรับสัญญาณจากตัวควบคุมมาขับผลึกLCDอีกทีหนึ่ง โดยมีเบอร์ที่นิยมใช้เช่น HD44100H MSM5295

3. CONTROLLER เป็นตัวรับข้อมูลจากอุปกรณ์ภายนอกมาจัดการควบคุมการทำงานทั้งหมดของLCD MODULE ให้ทำงานแสดงผลต่างๆ เช่น การแสดงตัวอักษร การลบจอแสดงผล เป็นต้น โดยมีไอซีเบอร์ที่นิยมใช้เช่น HD44780 ซึ่งจะใช้ในแบบ CHARACTER LCD MODULE และเบอร์ HD61830 ใช้ในแบบ GRAPHIC LCD MODULE

คุณสมบัติทั่วไปของจอแสดงผลแบบ DOT MATRIX สามารถสรุปเป็นข้อๆได้ดังนี้

1. มีให้เลือกหลายรุ่นตามการใช้งาน โดยมีจำนวนตัวอักษรและบรรทัดแตกต่างกันไป
2. ตัวอักษรแสดงด้วย จุดขนาด 5*8 จุด
3. สามารถต่อเข้ากับระบบไมโครคอนโทรลเลอร์ได้ 2 ลักษณะคือ แบบแผนภูมิหน่วยความจำ

(20 - PIN LCD BUS) และแบบผ่านพอร์ที่ 8255 (26 - PIN 8255 BUS) โดยกรณีนี้จะใช้แผ่นแผงวงจรการค้ำไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

(DMCAD) เป็นตัวแปลงสัญญาณ (Adapter) ให้กับ 8255 อีกที

4. การใช้งานง่ายและสะดวก ระบบไมโครคอนโทรลเลอร์เพียงแค่ส่งข้อมูลให้กับแผงแสดงผลเท่านั้น ข้อความก็จะปรากฏบนแผงแสดง และจะคงค้างไว้ตลอด ทำให้ไม่ต้องเสียเวลาหลักของระบบ

5. มีคำสั่งพิเศษสำหรับอำนวยความสะดวกมากมาย เช่น ล้างจอแสดงผล (Clear Display) , แสดงหรือไม่แสดงเคอร์เซอร์ (On Off Curser) และอื่น ๆ อีก

6. สามารถแสดงผลเป็นตัวอักษรภาษาอังกฤษและตัวเลขได้ 160 ตัว และสัญลักษณ์พิเศษ

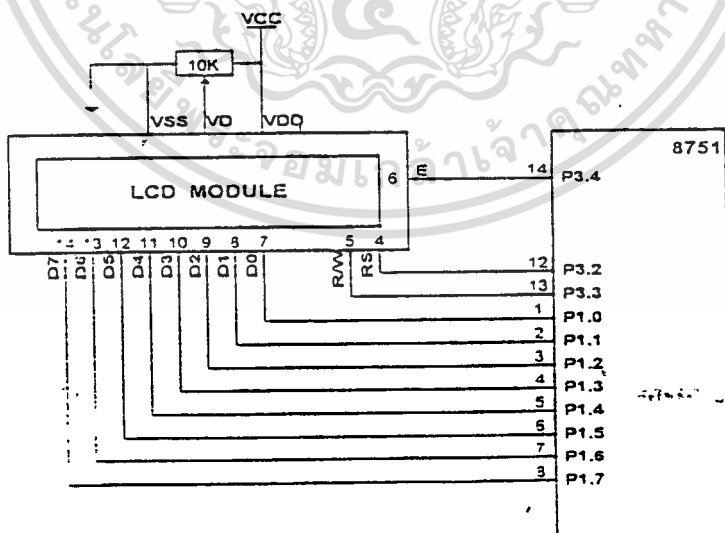
7. กินกระแสต่ำ และมีน้ำหนักเบา รวมทั้งทำงานได้ด้วยไฟเลี้ยงระดับ 5 โวลต์เท่านั้น

การใช้งานLCDผู้ใช้เพียงแต่ศึกษาและทำความเข้าใจในส่วนคอลโทรลเลอร์ของLCMเท่านั้นเพราะส่วนนี้เป็นส่วนที่รับข้อมูลที่ต้องการแสดงผลจากวงจรภายนอกและควบคุมการทำงานทั้งหมดของLCMโดยจะกล่าวถึงเฉพาะที่เป็นคอลโทรลเลอร์เบอร์ HD44870 ส่วนชิปคอลโทรลเลอร์เบอร์อื่นส่วนใหญ่จะมีการใช้งานที่คล้ายกับเบอร์นี้มาก ชิปเบอร์HD44870 เป็นของบริษัท HITACHI สามารถใช้งานเพื่อควบคุม LCM กับไมโครคอลโทรลเลอร์หรือไมโครโปรเซสเซอร์ทั้งแบบ 4บิต หรือ 8บิต ได้

เนื่องจากไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล MCS - 51 มีคาตาบัสขนาด 8 บิต ดังนั้นเราจะกล่าวถึงเฉพาะการติดต่อในแบบ 8 bit 1 operation เท่านั้น ตัวอย่างของวงจรในการอินเตอร์เฟส MCS - 51 กับ LCM มีดังแสดงในรูปที่ 2.6

จากในรูปจะเห็นว่า LCM ติดต่อกับ MCS -51 โดย

- ใช้ขา P1.0 - P1.7 เป็นคาตาบัส (DB0 - DB7) ในการติดต่อ
- ใช้ขา P3.2 เป็นขาสัญญาณ RS
- ใช้ขา P3.3 เป็นขาสัญญาณ R/W
- ใช้ขา P3.4 เป็นขาสัญญาณ EN(E)



รูปที่ 2.6 แสดง การอินเตอร์เฟส MCS-51 กับ LCM

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.5.2 ความเข้าใจพื้นฐาน

- การเขียนข้อมูลให้กับแผงแสดงผล จะแบ่งเป็น 2 ลักษณะคือ สัญญาณควบคุม (Instruction) และ ข้อมูล (Data) โดยจะกำหนดด้วยขาสัญญาณ RS = 0 จะหมายถึงส่งสัญญาณควบคุม หรืออ่านค่าแฟล็ก (Flag) สภาพการทำงานของแผงแสดงผล และถ้า RS=1 จะหมายถึง การเขียนหรืออ่านข้อมูล กับจอแสดงผล

- หลักการในการเขียนข้อมูลให้แผงแสดงผลนี้ คือเมื่อมีการเขียนข้อมูลไปและตัวจอแสดงผล จะต้องใช้เวลาในการทำงานชั่วขณะหนึ่ง (ตามค่าเวลาการเอ็กซ์ซิทีฟ ในตารางที่ 2.3) ซึ่งระบบไมโครคอนโทรลเลอร์สามารถตรวจสอบได้จาก บิตซีแฟล็ก (Busy Flag,BF) และถ้าเรียบร้อยแล้วจึงสามารถเขียนข้อมูลอันต่อไปได้ ในกรณีที่การต่อวงจรเป็นแบบอินพุทเอาต์พุทพอร์ทคือไม่สามารถอ่านข้อมูลย้อนกลับได้ ระบบไมโครคอนโทรลเลอร์ก็จะต้องใช้วิธีการหน่วงเวลาแทน

- การเขียนข้อมูลให้กับแผงแสดงผล นี้ สามารถทำได้ทั้งแบบ 8 บิต และ 4 บิตโดยกรณี 4 บิต จะใช้สายสัญญาณข้อมูล เพียง 4 เส้น คือ DB4-DB7 (ใช้สำหรับระบบไมโครคอนโทรลเลอร์ แบบ 4 หรือเพื่อการประหยัดสาย) การเขียนข้อมูลจะกระทำเหมือนกับ 8 บิต เพียงแต่ให้เขียน 2 ครั้ง คือ DB4-DB7 ก่อน แล้วตามด้วย DB0 -DB3 และจะต้องกำหนดคุณสมบัติตามค่า DL ในคำสั่งกำหนดหน้าที่การทำงาน (Function Set) ด้วย

- หน่วยความจำแสดงผลข้อมูล (Display Data Ram , DDRAM) คือหน่วยความจำภายในตัวแผงแสดงผลที่เป็นที่พัก (BUFFER) ของข้อมูล โดยถ้าเขียนรหัสแอสกีใด ๆ ลงไปในหน่วยความจำนี้ ก็จะปรากฏเป็นตัวอักษรที่แผงแสดงทันที

- หน่วยความจำอ้างอิงตัวอักษร (CHARACTER GENERATER RAM = CGRAM) คือหน่วยความจำภายในตัวแผงแสดงผล สำหรับเก็บภาพตัวอักษรที่ผู้ใช้สามารถสร้างได้เอง (8 ตัว) โดยจะอ้างแอสเครต ได้ทั้งหมด 64 ไบท์ คือ 8 หลักตัวอักษร คู่กับ 8 แถว

| Signal | I/O | Device Interface with | Function |
|--------|-----|--------------------------|--|
| RS | I | MPU | Selects registers. 0:Instruction register(for write) Busy flag:address counter(for read) 1:Data register(for write and read) |
| R/W | I | MPU | Selects read or write. 0:Write 1:Read |
| E | I | MPU | Starts data read/write. |

| Signal | I/O | Device Interface with | Function |
|----------------|-----|-------------------------------|---|
| DB4 to DB7 | I/O | MPU | Four high order bidirectional tristate data bus pins. Used for data transfer and receive between the MPU and the HD44780 .DB7 can be used as a busy flag. |
| DB0 to DB3 | I/O | MPU | Four low order bidirectional tristate data bus pins. Used for data transfer and receive between the MPU and the HD44780 .These pins are not used during 4-bits operation. |
| COM1 to COM16 | O | LCD | Common signals that are not used are changed to non-selection waveforms.COM9 to COM16 are non-selection waveforms at 1/8 duty factor and COM12 to COM16 are non-selection waveform at 1/11 duty factor. |
| SEG1 to SEG40 | O | LCD | Segment signals. |
| CL1 | O | Extention driver | Clock to latch serial data D sent to the extention driver. |
| CL2 | O | Extention driver | Clock to Shift serial data D |
| L | O | Extention driver | Character pattern data corresponding to each segment signal |
| V1 to V5 | — | Power supply | Power supply for LCD drive $V_{CC}-V5 = 11V(max)$ |
| V_{CC} , GND | — | Power supply | $V_{CC}:2.7V$ to $5.5V$, GND:0V |
| OSC1 ,OSC2 | — | Oscillation resister clock | When crystal oscillation is performed,a resister must be connected externally.When the pin input is an external clock,it musy be input to OSC1 |

ตารางที่ 2.3 แสดงขาสัญญาณ ของ จอแสดงผล LCD

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.5.3 รายละเอียดของแต่ละขาสัญญาณ มีดังนี้

1. RS (Register Selection) จะเป็นขาเลือกรีจิสเตอร์ ภายในซึ่งในชิปคอลโทรลเลอร์มีรีจิสเตอร์อยู่สองประเภทคือ รีจิสเตอร์คำสั่ง (Command Register หรือ Instruction Register :IR) และ รีจิสเตอร์ข้อมูล (Data Register :DR) โดย

สัญญาณ RS = 0 หมายถึงเลือกใช้ ชุดคำสั่ง



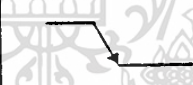

สัญญาณ RS =1หมายถึงเลือกใช้ข้อมูล

2. R/W(Read/Write) เป็นสัญญาณที่เลือกการเขียนหรืออ่านข้อมูลจาก LCM โดย

สัญญาณ R/W =0 หมายถึงต้องการเขียนข้อมูลจาก LCM

สัญญาณ R/W =1 หมายถึงต้องการอ่านข้อมูลไปยัง LCM

3. E (Enable Signal) เป็นขากำหนดสภาพการรับเขียนอ่านข้อมูล มีรายละเอียดดังแสดงในตารางที่ 2.4

| RS | R/W | E | OPERATION |
|----|-----|---|------------------------------------|
| 0 | 0 |  | Write instruction code |
| 0 | 1 |  | Read busy flag and address counter |
| 1 | 0 |  | Write data |
| 1 | 1 |  | Read data |

ตารางที่ 2.4 แสดงการทำงานของสัญญาณ Enable

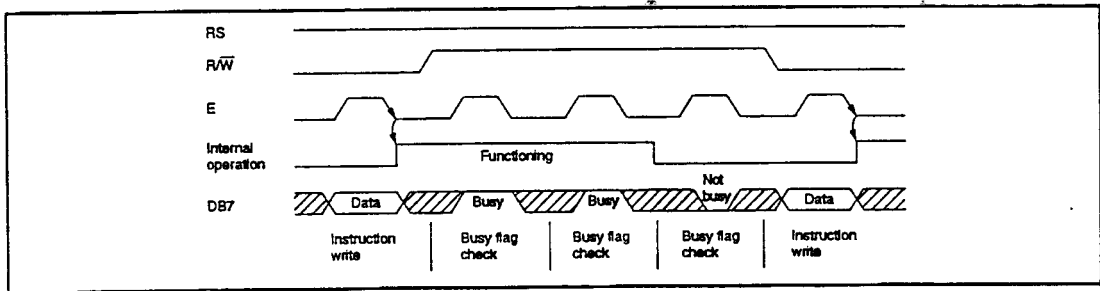
4. DB0-DB7 เป็นขารับส่งข้อมูลจากตัวไอซี
5. VDD เป็นขาจ่ายไฟเลี้ยงวงจรขนาด 5 โวลต์
6. VSS เป็นขาGND

จากรูปที่ 2.7 ซึ่งเป็นแผนผังเวลาในการตรวจสอบ Busy Flag และจากตารางจะเห็นได้ว่าการเขียนรหัสคำสั่งทุกครั้ง

- RS และ R/W ต้องมีค่าเป็น ศูนย์และส่งข้อมูลไปในขณะที่สัญญาณ Enable เปลี่ยนจาก 1 เป็น 0 ในการเขียนข้อมูลทุกครั้ง
- RS =1 และ R/W=0 และส่งข้อมูลไปในขณะที่สัญญาณ Enable เปลี่ยนจาก 1 เป็น 0 ในการอ่าน Busy Flag และ Address Counter ทุกครั้ง
- RS =0 และ R/W=1 และรับข้อมูลเข้ามาในขณะที่สัญญาณ Enable เป็น 1 ในการอ่านข้อมูลทุกครั้ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ห้ามเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.7 แสดงแผนผังเวลาในการติดต่อกับLCM

2.5.4 ชุดคำสั่งควบคุมและการแสดงข้อความ

การเขียนหรืออ่านข้อมูลกับแผงแสดงผล ก็คือการกำหนดคุณสมบัติต่าง ๆ ในการใช้งานของจอแสดงผล ตามชุดคำสั่งควบคุมและรวมถึงการเขียนข้อมูลที่เป็นข้อความ เพื่อให้ปรากฏบนจอแสดงผล ชิพคอลโทรลเลอร์ HD44780 มีการทำงานได้หลายอย่างขึ้นอยู่กับคำสั่งที่รับเข้ามา การเริ่มต้นใช้งาน LCM เพื่อให้ทำงานได้ถูก ต้องจำเป็นต้องมีการรีเซ็ตเช่นเดียวกับชิปไมโครโปรเซสเซอร์การรีเซ็ต HD44780 มีวิธีดังนี้

1. เริ่มต้นใช้งานโดยวงจรที่ทำหน้าที่รีเซ็ตภายในชิพคอลโทรลเลอร์ HD44780 สามารถรีเซ็ตวงจรภายในได้เองในขณะเริ่มต้นใช้งานโดยมันจะเริ่มทำงานด้วยคำสั่ง เมื่อมีการรีเซ็ต สัญญาณบัสซีเฟลก (Busy Flag) จะอยู่ในสถานะไม่ว่าง (Busy) จนกระบวนกรรีเซ็ตภายในเสร็จสัญญาณบัสซีเฟลก จะมีค่าเป็น 1 เป็นเวลา 10 วินาทีภายหลังที่ไฟเลี้ยงชิปมีค่าเป็น 4.5 โวลต์ คำสั่งที่ทำงานในช่วงไม่ว่าง หรือในช่วงรีเซ็ตมีดังต่อไปนี้

-Display Clear ทำการลบข้อมูลบนจอภาพLCD

-Function Set โดยเซตค่าภายใน

DL =1 :เป็นการเซตให้มีการติดคือแบบ 8 บิต

N=0 : เซตเป็น 1 บรรทัดการแสดงผล

F=0 :5*8 Dot ต่อหนึ่งตัวอักษร

-Display On /Off

D=0 : Display Off

C=0 :Cursor Off

B=0 :Blink Off

-Entry Mode Set I/D=1 :+1 (เพิ่มค่าCounterขึ้น 1)

S=0 :No Shift

หลังจากช่วงนี้ผ่านไปเริ่มต้นใช้งานได้ เมื่อเราเริ่มเปิดเครื่องทำงานแล้วก็จะต้องส่งคำสั่งควบคุมให้เริ่มทำงานดังตารางที่ 2.5 หาก Rise Time ของแหล่งจ่ายไฟ(ช่วงเวลาที่แรงดันเปลี่ยนจาก 0.2โวลต์ เป็น 4.5โวลต์) มีค่าอยู่นอกช่วง 0.1-10 มิลลิวินาทีหรือเมื่อไฟเลี้ยงที่จ่ายให้ LCM มีค่าตกลงมาต่ำกว่า0.2โวลต์น้อยกว่า 1 มิลลิวินาทีวงจรที่ทำหน้าที่รีเซ็ตโดยอัตโนมัติภายในชิปจะไม่สามารถทำงานได้ ในกรณีที่การรีเซ็ตของวงจรภายในทำงานผิดพลาดเนื่องมาจากสาเหตุใดก็ตามจำเป็นที่วงจรภายนอกจะต้องทำการรีเซ็ต LCM เพื่อให้การใช้งานไม่เกิดข้อผิดพลาดทั้งนี้โดยการส่งคำสั่งไปควบคุมLCM

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2. คำเริ่มต้นใช้งาน โดยส่งคำสั่ง ไปควบคุม LCM เองเพื่อป้องกันไม่ให้เกิดการรีเซตผิดพลาดหรือเพื่อให้แน่ใจว่า LCM ทำงานได้ถูกต้องแน่นอน วงจรภายนอกควรทำการรีเซต LCM เอง

| Instruction | Code | | | | | | | | | | Execution time (f_{osc} is 270kHz) |
|------------------------------------|------|-----|------------|---------------|---------------|-----|-----|-----|-----|-----|--|
| | RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 | |
| Clear display | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | - |
| Cursor home | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | * | 1.52ms |
| Entry mode set | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | I/D | S | 37 μ s |
| Display on/off control | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | D | C | B | 37 μ s |
| Cursor/display shift | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | S/C | R/L | * | * | 37 μ s |
| Function set | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | DL | N | F | * | * | 37 μ s |
| Set CGRAM address | 0 | 0 | 0 | 1 | CGRAM address | | | | | | 37 μ s |
| Set DDRAM address | 0 | 0 | 1 | DDRAM address | | | | | | | 37 μ s |
| Read busy flag and address counter | 0 | 1 | BF | DDRAM address | | | | | | | 0 μ s |
| write CGRAM or DDRAM | 1 | 0 | write data | | | | | | | | 37 μ s |
| read from CGRAM or DDRAM | 1 | 1 | read data | | | | | | | | 37 μ s |

* = Don't care

Execution time changes when frequency changes

Example: When f_{osc} is 250 kHz , $37\mu s \times 270 / 250 = 40 \mu s$

ตารางที่ 2.5 แสดงรายละเอียดชุดคำสั่ง HD44780

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รายละเอียดของชุดคำสั่ง HD44780

1. คำสั่งลบจอแสดงผล (CLEAR DISPLAY)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |

คำสั่งลบจอแสดงผล (CLEAR DISPLAY) ทำโดยการเขียนตัวอักษรว่าง (Space : ASCII 20H) ลงในหน่วยความจำแสดงผลข้อมูลทั้งหมดและกำหนดค่าตำแหน่งหน่วยความจำแสดงผลข้อมูล (DDRAM Address) ให้เป็น 0 พร้อมทั้งเคอร์เซอร์จะกลับไปตำแหน่งซ้ายบนสุดของจอภาพ เซ็ต I/D = 1, S ไม่มีการเปลี่ยน

2. คำสั่งให้เคอร์เซอร์ไปอยู่ที่จุดเริ่มต้น (RETURN HOME)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | * |

* หมายถึง ไม่มีผล (NO EFFECT)

คำสั่งให้เคอร์เซอร์ไปอยู่ที่จุดเริ่มต้น (Cursor At Home) สำหรับกำหนดค่าตำแหน่งของหน่วยความจำแสดงผลให้เป็น 0 พร้อมทั้งเคอร์เซอร์จะไปอยู่ที่ตำแหน่งซ้ายบนสุดของจอภาพโดยที่ข้อมูลในหน่วยความจำแสดงผล ไม่มีการเปลี่ยนแปลง

3. คำสั่งกำหนดรูปแบบการใส่ข้อมูล (ENTRY MODE SET)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | I/D | S |

- BIT I/D : โดยจะเป็นตัวกำหนดให้ว่าเมื่อเขียนหรืออ่านข้อมูลแล้วจะทำให้ DD RAM ADDRESS เพิ่มขึ้นหนึ่งหรือลดลงหนึ่งโดย 1 = เพิ่ม, 0 = ลด

- BITS : เป็นตัวกำหนดการแสดงผลโดยถ้า S=1 เป็นการใส่ข้อมูลแล้วตัว CURSOR อยู่ที่ข้อมูลจะถูกดันไปทางซ้าย (จะถูกเลื่อนไปในทิศทางตามค่า I/D) ถ้า S=0 ข้อมูลจะอยู่กับที่ ตัว CURSOR จะไปทางขวามือ (จะถูกเลื่อนไปในทิศทางตามค่า I/D)

การกำหนด I/D และ S นี้ ให้กำหนดก่อนการเขียนข้อมูลในหน่วยความจำแสดงผล และเมื่อกำหนดแล้ว จะต้องไม่ใช่คำสั่งแสดงเคอร์เซอร์อีก

4. คำสั่งแสดง หรือ ไม่แสดงหน้าจอ (DISPLAY ON/OFF)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | D | C | B |

BIT D : เป็น BIT ให้เปิดปิดหน้าจอโดยถ้า

D=1 จะให้แสดงผลหน้าจอ (On Display)

D=0 กำหนดให้ไม่แสดงผลหน้าจอ (Off Display)

BIT C: ทำหน้าที่ควบคุมเคอร์เซอร์

BIT C = 1 จะให้แสดงเคอร์เซอร์ โดยเคอร์เซอร์ จะเป็นเส้นขีดใต้ตัวอักษร

BIT C = 0 หากไม่ต้องการแสดงเคอร์เซอร์ โดยตัว CURSOR จะอยู่ที่ ไลน์ที่ 8 ในแบบ

5*7 DOT และจะอยู่ ไลน์ที่ 11 ในแบบ 5*10 DOT

BIT B: เป็น บิตเซท การกระพริบของเคอร์เซอร์ โดย

B = 1 กำหนดให้มีการกระพริบที่ตำแหน่งเคอร์เซอร์ (กระพริบเป็นรูปสี่เหลี่ยม)

B = 0 กำหนดให้ไม่มีการกระพริบที่ตำแหน่งเคอร์เซอร์ โดยมีระยะเวลาการกระพริบ

ประมาณ 379.2 ms

5. คำสั่งการเลื่อนตัวอักษร (Display shift)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | S/C | R/L | * | * |

เป็นคำสั่งกำหนดให้ตำแหน่ง เคอร์เซอร์ หรือข้อมูลไปเกิดทางซ้ายหรือขวาโดยไม่ต้องใช้คำสั่ง

เขียนหรืออ่าน โดย

| S/C | R/L | Description |
|-----|-----|--|
| 0 | 0 | ทำการย้าย เคอร์เซอร์ ไปจากตำแหน่งเดิมไปซ้ายมือ 1 ตำแหน่ง |
| 0 | 1 | ทำการย้าย เคอร์เซอร์ ไปจากตำแหน่งเดิมไปขวามือ 1 ตำแหน่ง |
| 1 | 0 | เป็นการค้นตัวอักษรที่เกิดไปทางซ้าย |
| 1 | 1 | เป็นการค้นตัวอักษรที่เกิดไปทางขวา |

6. คำสั่งกำหนดหน้าที่การทำงาน (FUNCTION SET)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | DL | N | F | * | * |

* หมายถึง ไม่มีผลกระทบ (No Effect)

- BIT DL: เป็นการเซต การคิดต่อว่าจะให้เป็นแบบ 8 BIT หรือ 4 BIT โดย

ถ้าต้องการติดต่อ 4 BIT DL = 0

ถ้าต้องการติดต่อ 8 BIT DL = 1

- N : เป็นการเซตบรรทัดการแสดงผล

N = 0 แสดง 1 บรรทัด

N = 1 แสดง 2 บรรทัด

ในกรณีมากกว่า 2 บรรทัดก็ให้ SET N=1.

- F: เป็นการเซตขนาด DOT การแสดงผล โดย

F = 0 เป็นแบบ 5*7

F = 1 เป็นแบบ 5*10

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| N | F | NO. of Display line | Character Font | Duty Factor | Remarks |
|---|---|---------------------|----------------|-------------|--|
| 0 | 0 | 1 | 5*7 Dots | 1/8 | |
| 0 | 1 | 1 | 5*10 Dots | 1/11 | |
| 1 | * | 2 | 5*7 Dots | 1/16 | ไม่สามารถแสดง 2 ไหลน์ ด้วยอักษรขนาด 5*10 คอท |

* หมายถึง ไม่มีผลกระทบ

7. คำสั่งกำหนดตำแหน่งของหน่วยความจำอ้างอิงตัวอักษร (Set CGRAM Address)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 0 | 1 | A | A | A | A | A | A |

← บิตลำดับสูง

บิตลำดับต่ำ →

ใน HD44780 จะมีหน่วยความจำอยู่ 2 ชุด คือ DISPLAY DATA RAM (DD RAM) จำนวน 80*8 บิต และ CHARACTER GENERATOR ROM CG RAM จำนวน 512 บิต และ 7200 บิต คำสั่งนี้จะเป็นการเซ็ทแอดเดรส ใน CG RAM โดยต้องทำการเซ็ทแอดเดรส ก่อนเขียนหรืออ่านข้อมูลจาก CG RAM ด้วย

8. คำสั่งกำหนดตำแหน่งของหน่วยความจำแสดงผลข้อมูล (Set DDRAM Address)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 0 | 0 | 1 | A | A | A | A | A | A | A |

←บิตลำดับสูง

บิตลำดับต่ำ→

เป็นคำสั่ง SET ค่าแอดเดรสใน DD RAM ในการเขียนหรืออ่านค่าจาก DD RAM (DD RAM คือ ส่วนที่จะแสดงผลหน้าจอ LCD) โดยจำนวนแอดเดรสที่จะเกิดขึ้นบนจอ LCD จะอยู่กับการเซ็ท ค่า N ด้วย

N = 0 (1 บรรทัด) ADDRESS จะอยู่ที่ 00H - 4FH

N = 1 (2 บรรทัด) ADDRESS จะอยู่ที่ 00H - 27H สำหรับบรรทัดที่ 1 และ 40H - 67H สำหรับบรรทัดที่ 2

แบบการจัด ADDRESS ของ DD RAM หน้าจอ LCD

- แบบ 16 ตัวอักษร 1 บรรทัด
- แบบ 16 ตัวอักษร 2 บรรทัด
- แบบ 16 ตัวอักษร 4 บรรทัด
- แบบ 20 ตัวอักษร 1 บรรทัด
- แบบ 20 ตัวอักษร 2 บรรทัด
- แบบ 40 ตัวอักษร 2 บรรทัด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

16 ตัวอักษร 1 บรรทัด

| | | | | | | | | | | | | | | | |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 08 | 09 | 0A | 0B | 0C | 0D | 0E | 0F |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|

16 ตัวอักษร 2 บรรทัด

| | | | | | | | | | | | | | | | |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 08 | 09 | 0A | 0B | 0C | 0D | 0E | 0F |
| 40 | 41 | 42 | 43 | 44 | 45 | 46 | 47 | 48 | 49 | 4A | 4B | 4C | 4D | 4E | 4F |

16 ตัวอักษร 4 บรรทัด

| | | | | | | | | | | | | | | | |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 08 | 09 | 0A | 0B | 0C | 0D | 0E | 0F |
| 40 | 41 | 42 | 43 | 44 | 45 | 46 | 47 | 48 | 49 | 4A | 4B | 4C | 4D | 4E | 4F |
| 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 1A | 1B | 1C | 1D | 1E | 1F |
| 50 | 51 | 52 | 53 | 54 | 55 | 56 | 57 | 58 | 59 | 5A | 5B | 5C | 5D | 5E | 5F |

20 ตัวอักษร 1 บรรทัด

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 08 | 09 | 0A | 0B | 0C | 0D | 0E | 0F | 10 | 11 | 12 | 13 |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|

20 ตัวอักษร 2 บรรทัด

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 08 | 09 | 0A | 0B | 0C | 0D | 0E | 0F | 10 | 11 | 12 | 13 |
| 40 | 41 | 42 | 43 | 44 | 45 | 46 | 47 | 48 | 49 | 4A | 4B | 4C | 4D | 4E | 4F | 50 | 51 | 52 | 53 |

9. บิตแสดงสถานะพร้อม/ไม่พร้อม และอ่านค่าตำแหน่ง (Busy Flag and Address)

| | | | | | | | | | |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
| 0 | 0 | BF | A | A | A | A | A | A | A |

←บิตลำดับสูง

บิตลำดับต่ำ→

เป็นคำสั่งอ่านค่า BUSY FLAG ซึ่งจะเป็นตัวบอกว่าตัว HD44780 นี้อยู่ในขบวนการทำงานภายในอยู่หรืออยู่ในสภาพพร้อมจะรับข้อมูล โดย

BF = 1 อยู่ในขบวนการทำงานภายในไม่พร้อมจะรับข้อมูลหรือคำสั่ง

BF = 0 พร้อมจะรับข้อมูลหรือคำสั่งได้

และนอกจากนี้ยังเป็นคำสั่งอ่านค่าข้อมูลแอดเดรสของ CGRAM หรือ DD RAM ด้วย

10. การเขียนข้อมูลลงในหน่วยความจำแสดงผลข้อมูล หรือหน่วยความจำอ้างอิงตัวอักษร (WRITE DATA TO DD RAM OR CGRAM)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 1 | 0 | D | D | D | D | D | D | D | D |

←บิตลำดับสูง

บิตลำดับต่ำ→

สำหรับการเขียนข้อมูลลงหน่วยความจำแสดงผลข้อมูล (DD RAM) หรือหน่วยความจำอ้างอิงตัวอักษร (CG RAM) โดยเมื่อทำการเขียนแล้ว แอแดกเรสจะถูกเพิ่มหรือลดลงโดยอัตโนมัติ ตามที่กำหนดจากค่า I/D ในคำสั่งกำหนดรูปแบบการใส่ข้อมูล (ENTRY MODE SET) และการเขียนจะเป็นหน่วยความจำแสดงผลข้อมูล หรือหน่วยความจำอ้างอิงข้อมูลก็ขึ้นกับว่า ก่อนหน้าคำสั่งนี้ มีการกำหนด แอเดกเรสที่ใดทำได้ โดยการเซตแอเดกเรส ของ CG RAM หรือ DD RAM ขึ้นมาก่อนจะเขียนข้อมูล

11. การอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำแสดงผลข้อมูล หรือหน่วยความจำอ้างอิงตัวอักษร(READ DATA FROM DD RAM OR CG RAM)

| RS | R/W | DB7 | DB6 | DB5 | DB4 | DB3 | DB2 | DB1 | DB0 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 1 | 0 | D | D | D | D | D | D | D | D |

←บิตลำดับสูง

บิตลำดับต่ำ→

เป็นคำสั่งอ่านข้อมูลจาก CG RAM หรือ DD RAM โดยก่อนอ่านค่า CG RAM หรือ DD RAM นี้ควรใช้คำสั่งเซตแอเดกเรส ก่อนเพื่อให้รู้ว่าข้อมูลที่อ่านได้นั้นเป็น CG หรือ DD RAM จากตารางการทำงานจะเห็นว่าการใช้งาน LCD MODULE ง่าย เพียงแต่ส่งคำสั่งเริ่มแรกและเซตความต้องการขนาดตัวอักษร,CURSOR หลังจากนั้นก็สามารถเขียนตัวอักษรเข้าไปใน DD RAM ตามตารางตัวอักษรที่ให้มาก็จะเกิดตัวอักษรในจอภาพ LCD และยังสามารถกำหนดตำแหน่งตัวอักษรที่จะเกิดบนจอภาพได้โดยการเซต DD RAM ADDRESS ตามตารางที่ให้มา

สามารถเขียนข้อมูลโดยกำหนดแอเดกเรสของ DD RAM ก่อนโดยเขียนได้ 64 ตำแหน่ง บิต0-บิต5 และเมื่อกำหนดแอเดกเรส แล้วก็ทำการเขียนข้อมูลลงใน CG RAM โดยเป็นลักษณะบิตต่อบิต บนจอ1ตัวอักษรคือ 5x7 DOTนั้น จะใช้ข้อมูลบิต 0 ถึง บิต 4 ต่อ 1ไบต์เท่านั้น 1ตัวอักษรใช้ข้อมูล 8ไบต์ และเมื่อเขียนข้อมูลลงใน CG RAM แล้วต้องการใช้งานแสดงผลก็ให้เขียนข้อมูลลงใน DD RAM ที่ตำแหน่ง 00H-07H

2.6 ตัวสร้างสัญญาณนาฬิกาหรือ RTC (Real Time Clock)

โครงการนี้จะใช้ไอซีเบอร์ M48T08 ซึ่งเป็นไอซีประเภทอนโวลตาไทล์แรม หรือ NV RAM (Nonvolatile RAM) ซึ่งเป็นแรมขนาด 8 kbyte และมีรีจิสเตอร์ที่ทำหน้าที่ในการเก็บค่าเวลาต่าง ๆ เช่น วัน เดือน ปี ชั่วโมง นาที และวินาที เราสามารถทำการตั้งเวลาใหม่ได้ และโหลดค่ามาทำการคำนวณได้

2.6.1 การอ่านสัญญาณนาฬิกา

ควรทำการหยุดการอัปเดต (Update) ค่าในรีจิสเตอร์เก็บค่าเวลา (Timekeeper) ก่อนที่จะเกิดการอ่านค่าของข้อมูลเพื่อป้องกันการอ่านค่าขณะที่เกิดการเปลี่ยนแปลงสถานะของเวลาเพราะว่าพอร์ตคู่ของรีจิสเตอร์เก็บค่าเวลา (Timekeeper) ในหน่วยความจำแบบอาร์เรย์ (Array) เป็นรีจิสเตอร์ข้อมูลไม่ได้เป็นตัวนับเวลาอย่างแท้จริง การทำให้รีจิสเตอร์เก็บค่าปัจจุบันสามารถทำให้หยุดได้โดยปราศจากการรบกวนสัญญาณนาฬิกา (สัญญาณนาฬิกาควบคุมจังหวะการทำงาน)

การอัปเดต (Update) ค่าเวลาจะหยุดการทำงานเมื่อเซตบิตที่ 7 (D6) ในรีจิสเตอร์ควบคุมให้มีค่าเป็น 1 เมื่อใดที่ค่าของบิตนี้ยังคงเป็น 1 การอัปเดต (Update) ค่าเวลาจะหยุดหลังจากที่ถูกสั่งให้หยุดแล้ว รีจิสเตอร์ก็จะคืนค่าของเวลา วันที่ วัน ปัจจุบัน รีจิสเตอร์เก็บค่าเวลาทุกตัวจะเปลี่ยนค่าพร้อมกันการหยุดเพื่ออ่านค่าของเวลาในขณะนั้นไม่ได้เป็นการรบกวนกระบวนการของการอัปเดตค่าเวลาการคืนค่าเวลาปัจจุบันจะเกิดขึ้นในวินาทีนั้นหลังจากที่บิต D6 มีค่าเป็น 0

2.6.2 การเซตสัญญาณนาฬิกา

บิตที่ 8 ในรีจิสเตอร์ควบคุม (D7) คือบิตที่ใช้เพื่อการเขียนค่าข้อมูลเมื่อบิตนี้มีค่าเป็น 1 การอัปเดตค่าเวลาจะหยุดการทำงานเหมือนการอ่านค่านาฬิกาในรีจิสเตอร์เก็บค่าเวลาจากนั้นผู้ใช้สามารถเขียนค่าวัน วันที่ เวลาภายใน 24 ชั่วโมงที่ถูกต้องแบบตัวเลขฐานสิบหลังจากนั้นเมื่อค่าของบิตนี้ถูกเซตให้เป็น 0 ค่าที่เขียนลงไปจะถูกส่งไปที่รีจิสเตอร์เก็บค่าเวลาและทำการแสดงค่าเวลาดังเดิม

2.6.3 การเริ่มและหยุดการทำงานของออสซิลเลเตอร์

ออสซิลเลเตอร์จะหยุดการทำงานทันทีที่เวลาใดๆเมื่อกระแสไฟฟ้าจากแบตเตอรี่มีค่าน้อยกว่าค่าต่ำสุดที่ออสซิลเลเตอร์สามารถทำงานได้หรือทำการเซตค่าของบิตที่แปดหรือที่เรียกว่าสตอปบิต(stop bit) ในรีจิสเตอร์เก็บค่าวินาทีให้มีค่าของบิตเป็น 1

2.6.4 การปรับค่า (Calibrating) ของนาฬิกา

ไอซี M48T08/18 ถูกควบคุมการออสซิลเลเตอร์ด้วยผลึก ควอตซ์ (Quartz) ผลิตความถี่ 32,768 Hz ตัวผลึกถูกติดตั้งไว้ที่ส่วนบนของแบตเตอรี่ให้ค่าความแน่นอน เท่ากับ ± 1 นาที ต่อเวลา 1 เดือน ภายใต้อุณหภูมิ 25 องศาเซลเซียสโดยไม่ต้องทำการปรับค่าเวลาอีก จากการทดสอบพบว่าจะเกิดการผิดพลาดของค่าเวลาไม่เกิน 35 ส่วนต่อ 1 ล้านส่วน หรือคิดเป็น ค่าความแน่นอนเท่ากับ ± 1.53 นาที ต่อเวลา 1 เดือน

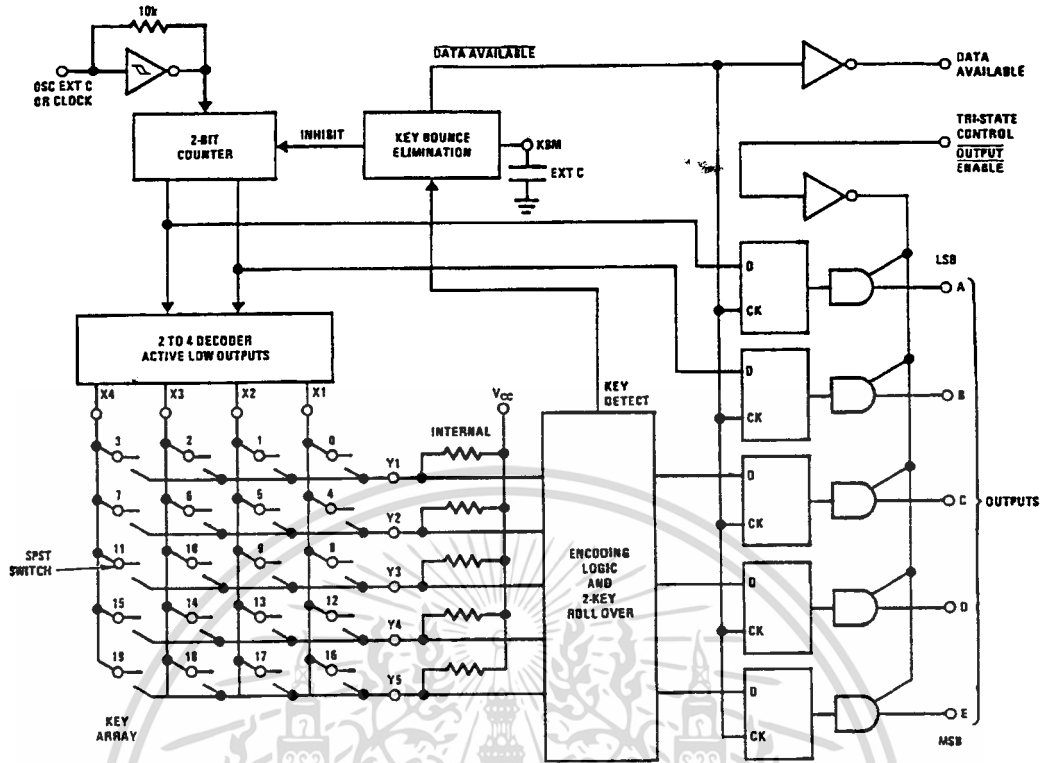
2.7 ไอซี MM74C922 ตัวเข้ารหัสการกดย (16-Key Encoder)

MM74C922 เป็นไอซีที่ใช้สำหรับการเข้ารหัสของคีย์บอร์ดซึ่งจะทำการอินเทอร์เฟสกับมอดแบบ 16 SPST (กดติดปล่อยดับ)กับสัญญาณดิจิทัลโดยที่เมื่อมีการเข้ารหัสสัญญาณจากปุ่มขณะสวิตช์ปิดจะถูกแปลงเป็นรหัส 4 บิตหรือ 5 บิตคู่ออกแบบวงจรสามารถควบคุมได้ทั้งอัตราการสแกนคีย์บอร์ด และ ช่วงเวลาของการกดติดปล่อยดับของปุ่มบนคีย์บอร์ดโดยการเปลี่ยนค่าของออสซิลเลเตอร์คาปาซิเตอร์ (OSCILLATOR CAPACITOR, C_{OSE}) และ เคบี่เอ็ม คาปาซิเตอร์ (KEY BOUNCE CAPACITOR, C_{KBM})

ตัวเข้ารหัสของคีย์บอร์ดจะเชื่อมต่อกับปุ่มของคีย์บอร์ดแบบเมตริกซ์ขนาด 4แถวอน4แถวตั้ง (สำหรับ ไอซี MM74C922) หรือขนาด 5แถวอน4แถวตั้ง (สำหรับ ไอซี MM74C923)เมื่อไม่มีปุ่มใดของคีย์บอร์ดถูกกด สัญญาณอินพุทในแถวอนจะถูกทำให้มีค่าสูงโดยวงจรพูลอัพ(PULL UP)ภายในและเอาต์พุทของแถวหลักจะมีค่าลอจิกเป็นศูนย์อัตราการสแกนในแถวตั้งถูกควบคุมโดยออสซิลเลเตอร์ภายในซึ่งประกอบไปด้วยวงจรของ Schmitt trigger Oscillator (Schmitt trigger Oscillator) วงจรนับสองบิต วงจรถอดรหัส 2-4 บิต

เมื่อคีย์บอร์ดถูกกดยกตัวอย่างเช่นการกด ปุ่ม 0 ยังไม่มีสิ่งใดเกิดขึ้นขณะที่ยังไม่มีอินพุทที่ขาสัญญาณแถวหลัก X1 เพราะว่าขาสัญญาณแถวอน Y1 ยังคงมีค่าลอจิกสูงเมื่อแถวหลักของ X1 ถูกสแกนขาสัญญาณแถวหลัก X1จะเปลี่ยนเป็นลอจิกต่ำและขาสัญญาณแถวอน Y1 จะเปลี่ยนค่าลอจิกเป็นค่าต่ำด้วยเหตุการณ์นี้ทำให้วงจรนับไม่สามารถทำงานและทำการเก็บค่าลอจิกต่ำของขาสัญญาณแถวอนX1การที่ขาสัญญาณแถวหลัก Y1จะเปลี่ยนค่าลอจิกเป็นค่าต่ำทำให้เป็นการเริ่มต้นการทำงานของวงจรเวลา (Key bounce timing) และ กันสัญญาณอินพุทของขาสัญญาณ แถวอนYในแถวอนอื่น ดังนั้นรหัสเอาต์พุทของการกดปุ่มคีย์บอร์ด ประกอบไปด้วยค่าจากวงจรรับและค่าจากการถอดรหัสจากขาสัญญาณอินพุทแถวอน เมื่อหมดช่วงเวลาการทำงานของวงจร Key Bounce ค่าของข้อมูลจะถูกคงค่าไว้(Latched) และค่าเอาต์พุทของสัญญาณ Data Available (DAV) มีสถานะสูง

หลังจากช่วงเวลาการกดปุ่ม อินพุทของขาสัญญาณแถวอน Y1 จะมีค่าลอจิกสูงอีกครั้งวงจรภายใน ไอซีจะเริ่มทำการสแกนใหม่และรีเซตวงจร Key Bounce แม้จะมีการกดปุ่มหลายครั้งแต่ในทันทีที่กดปุ่มการสวิตช์ยังคงรักษาสถานะต่ำสำหรับช่วงเวลาของการกดนั้นอยู่และข้อมูลยังคงค่าไว้



รูปที่ 2.8 แสดง 16 KEY ENCODERS

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

การคำนวณและการสร้าง

เครื่องชุมสายโทรศัพท์ สาขาปลายทางอัตโนมัติที่นำเสนอในภาคการศึกษานี้ประกอบด้วย ส่วนสำคัญดังต่อไปนี้

1. โครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์ (HARDWARE) ของตัวเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ สามารถแบ่งได้เป็นส่วนต่าง ๆ ดังต่อไปนี้
 - ส่วนอินเตอร์เฟซกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก (TRUNK -LINE INTERFACE CIRCUIT SECTION)
 - ส่วนครอสพอยท์สวิตช์ (CROSS POINT SWITCH CIRCUIT SECTION)
 - ส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF (TONE DETECTOR AND DTMF DECODER CIRCUIT SECTION)
 - ส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง (TONE GENERATOR CIRCUIT SECTION)
 - ส่วนอินเตอร์เฟซกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน (SUBSCRIBER LINE INTERFACE CIRCUIT SECTION : SLIC)
 - ส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ (AUTOMATIC ANSWER CIRCUIT SECTION)
 - ส่วนจอแสดงผล, ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ดและส่วนควบคุมการแสดงผล (DOT MATRIX LCD MODULE , KEYBOARD ENCODER AND CONTROL CIRCUIT SECTION #2)
 - ส่วนอินพุท/เอาต์พุทพอร์ท (I/O PORT SECTION)
 - ส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง (POWER SUPPLY CIRCUIT SECTION)
 - ส่วนควบคุมระบบ (CONTROL CIRCUIT SECTION #1)
2. โครงสร้างทางซอฟต์แวร์ (SOFTWARE) เป็นส่วนที่เกี่ยวกับโปรแกรมคำสั่งที่ใช้ควบคุมการทำงานของ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ ให้ทำงานตามคุณสมบัติที่กำหนดไว้

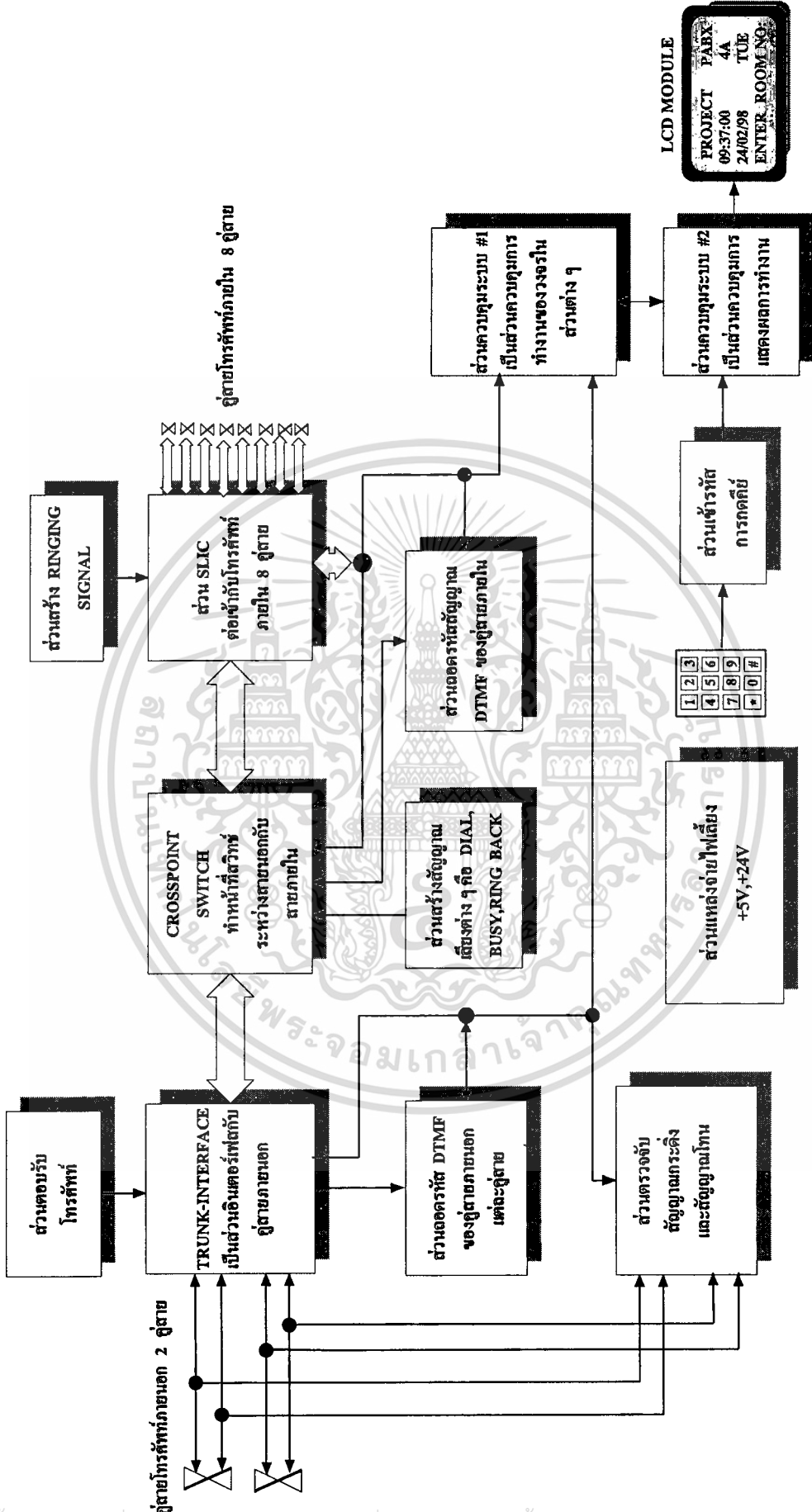
จากบล็อกไดอะแกรมรูปที่ 3.1 แสดงภาคต่างๆ ซึ่งจะทำงานที่สัมพันธ์กัน สามารถอธิบายการทำงานร่วมกันได้ดังนี้ การทำงานของวงจรทั้งหมดจะแบ่งออกเป็น 2 โหมด คือโหมดการติดต่อกภายใน กับโหมดการติดต่อกภายนอก เมื่อมีผู้เรียกมาจากภายนอกส่วนอินเตอร์เฟซกับคู่สายภายนอกซึ่งประกอบไปด้วยวงจรตรวจจับเสียงกระดิ่ง เมื่อจับได้แล้วก็จะส่งสัญญาณไปยังส่วนควบคุมระบบ เพื่อให้ส่วนควบคุมระบบส่งสัญญาณมาควบคุมส่วนอินเตอร์เฟซกับคู่สายภายนอก ทำการปรับอิมพีแดนซ์ ของตัวเอง ซึ่งในตอนแรกมีค่าความต้านทานมาก ให้เหลือค่าความต้านทาน 600 โอห์ม คือเป็นการรับสายนั่นเอง แล้วก็จะส่งสัญญาณเสียงจากส่วนตอบรับอัตโนมัติ ออกไปเพื่อให้ผู้ที่เรียกเข้ามาทำการเลือกหมายเลขของคู่สายภายในได้ จากนั้นเมื่อมีผู้เรียกกดหมายเลขของคู่สายแล้วสัญญาณ DTMF ที่จะถูกส่งมายังส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF และถอดรหัสไปเป็นสัญญาณดิจิทัล เพื่อส่งไปยังส่วนควบคุม เมื่อส่วนควบคุมรับรหัสที่ได้มาแล้วก็จะตรวจสอบว่าคู่สายที่ถูกเรียกเข้ามาว่างหรือไม่ ถ้าว่างก็จะไปส่งให้ส่วนครอสพอยท์ทำการติดต่อสัญญาณเรียกกลับ (RING BACK TONE) ไปยังผู้ที่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เรียกเข้ามา พร้อมกับส่งสัญญาณกระดิ่ง (RINGING SIGNAL) ไปยังคู่สายภายในที่ถูกเรียก แต่ถ้าคู่สายภายในที่ถูกเรียกไม่ว่าง ส่วนควบคุม ก็จะส่งให้ส่วนทรอสพอยท์ คัดสัญญาณไม่ว่าง (BUSY TONE) ไปยังผู้เรียกเข้ามา ถ้าหากคู่สายที่ถูกเรียกว่างพร้อมที่จะใช้งานได้เมื่อได้ยินสัญญาณกระดิ่ง ถ้ามีการยกหูส่วนตรวจจับการยกหูซึ่งเป็นภาคย่อยของส่วนอินเตอร์เฟสกลับคู่สายภายใน ก็จะสามารถรับรู้ว่ามี การยกหูและส่งสัญญาณมายังส่วนควบคุม และส่วนควบคุม ก็จะส่งให้ส่วนทรอสพอยท์ทำการเชื่อมต่อคู่สายที่เรียกเข้ามากับคู่สายที่ถูกเรียก และเมื่อฝ่ายหนึ่งฝ่ายใดวางหูก็จะหมดช่วงของการสนทนา ส่วนโหมคการติดต่อกภายในนั้นเมื่อมีคู่สายใดคู่สายหนึ่งของคู่สายภายในมีการยกหูขึ้นมาทางภาคการตรวจจับการยกหู ซึ่งเป็นภาคย่อยของส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายภายใน จะตรวจจับได้แล้วจะส่งสัญญาณมายังส่วนควบคุม หลังจากนั้นส่วนควบคุม ก็พร้อมที่รับสัญญาณที่เข้ามาอีกจากการกดหมายเลขของคู่สายภายในที่ทำการยกหู ซึ่งเมื่อผู้ยกหูกดหมายเลขสัญญาณหมายเลขที่ถูกกดก็มาผ่านส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF เป็นสัญญาณดิจิทัลและส่งมายังส่วนควบคุมต่อไป เมื่อส่วนควบคุมได้รับสัญญาณจากหมายเลขที่กดได้แล้วก็จะทำการวิเคราะห์คู่สายภายในที่ถูกเรียก ถ้าหากไม่ว่าง ก็จะส่งให้ส่วนทรอสพอยท์คัดสัญญาณไม่ว่าง ไปยังผู้เรียกเข้า ถ้าหากว่า ผู้ถูกเรียกว่างทางผู้ถูกเรียกจะได้ยินสัญญาณกระดิ่ง และต่อสัญญาณเรียกกลับ ไปยังผู้เรียก เมื่อผู้ถูกเรียกยกหูขึ้น



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.1 บล็อกโคโอะแกรมของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ที่สาขาสายทางอัตโนมัติ

3.1 ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก (TRUNK - LINE INTERFACE CIRCUIT SECTION)

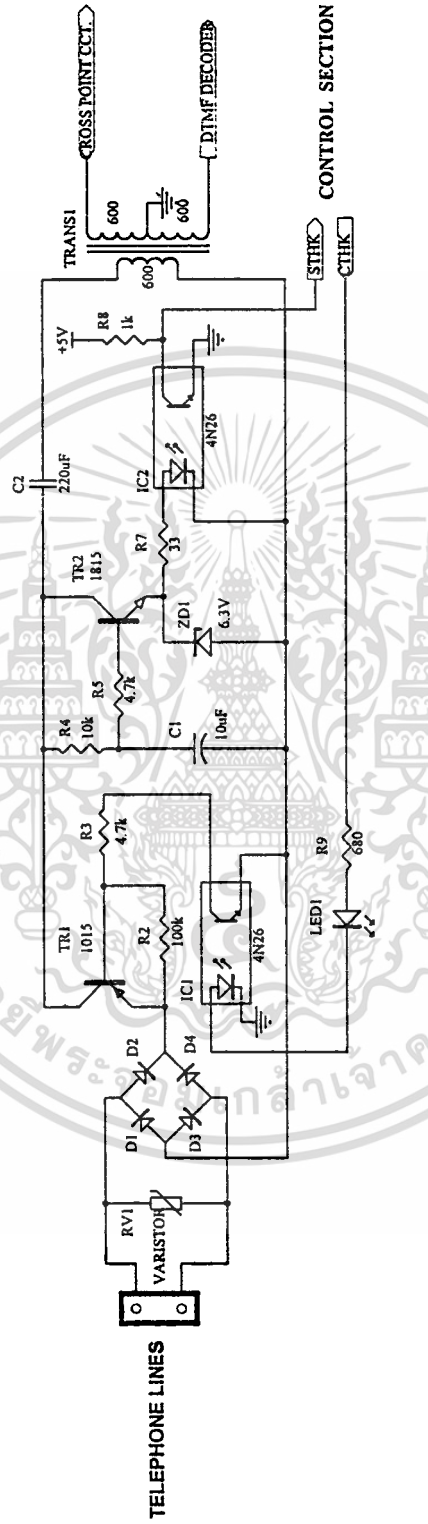
หลักการการทำงานของวงจร

วงจรนี้จะต่อโดยตรงกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก 2 คู่สาย ส่วนนี้ทำหน้าที่เป็นการเชื่อมต่อระบบการติดต่อกับคู่สายขององค์การโทรศัพท์ คือการปรับสภาพของวงจรให้มีสภาพเหมือนกับการยกหูและการวางหูนั่นเอง แต่จะเป็นการยกหูที่ไม่ใช้คนยกหูแต่จะใช้หลักการทางโทรศัพท์ คือในสภาวะสายว่างโทรศัพท์โทรศัพท์จะมีแรงดัน 48 โวลต์ ซึ่งจ่ายมาจากชุมสายโทรศัพท์ และเมื่อมีผู้เรียกเข้ามา ทางชุมสายจะจ่ายสัญญาณกระดิ่ง มาเป็นไฟฟ้ากระแสสลับที่มีแรงดันประมาณ 100 Vp-p เป็นเวลา 1 วินาที และหยุด 4 วินาที เป็นจังหวะอย่างนี้ ซึ่งแรงดันจะทำให้วงจรภายในโทรศัพท์ทำงานและชุมสายจะรับทราบการยกหู และจะทำการต่อคู่สายเข้ากับวงจรภายในที่มีความต้านทานกระแสตรงต่ำ จะเกิดการครบวงจรขึ้นทำให้แรงดัน 48 โวลต์ ลดลงเหลือ 6 - 10 โวลต์

จากรูปวงจร สัญญาณกระดิ่ง จากชุมสายจะส่งมาตามคู่สายผ่านวาริสเตอร์ ซึ่งทำหน้าที่ป้องกันแรงดันไฟเกิน (OVERLOAD PROTECTION) ผ่านบริดจ์ไดโอด และเข้าขา อิมิตเตอร์ (EMITTER) ของทรานซิสเตอร์ 1015 ถ้ามองเข้าไปข้างในวงจรจะมีค่าอิมพีแดนซ์มากเปรียบได้กับการวางหู ขณะนี้หากส่วนควบคุมระบบ นับจำนวนสัญญาณกระดิ่งครบแล้วจะสั่งให้มีการยกหู โดยส่งลอจิก "1" ผ่านตัวต้านทาน 680 Ω และ LED ทำให้ LED สว่าง แล้วสัญญาณจะเข้าไปยัง ขา 1 ของ 4N26 ซึ่งเป็น ออปโตทรานซิสเตอร์ (OPTO-TRANSISTER) ทำให้ออปโตทรานซิสเตอร์ ทำงาน ทำให้ ขา 5 และ ขา 4 นำกระแสซึ่งเป็นการไบแอสให้กับ 1015 ทำให้ 1015 นำกระแสด้วย ก็เลยทำให้ค่าอิมพีแดนซ์ ที่เคยสูงอยู่ก่อนจะลดลงมา เนื่องจากขา อิมิตเตอร์ และ คอลเลคเตอร์ของ 1015 นำกระแสทำให้อิมพีแดนซ์ของวงจรขณะนั้นเป็นอิมพีแดนซ์ของหม้อแปลง (TRANSFORMER) คือ 600 Ω จึงเปรียบเสมือนการยกหูโทรศัพท์เกิดขึ้น จากนั้นสัญญาณจากชุมสายก็จะผ่านตัวต้านทาน และไปไบแอสทรานซิสเตอร์ 1815 ให้สวิทช์ออน ให้สัญญาณทางขาเบส (base) ออกมาทางอิมิตเตอร์เข้าไปกระตุ้นให้ 4N26 ทำงานที่ขา 1 แล้วขา 5 ของ 4N26 จะต่อกับไฟ +5V และตัวต้านทาน 1 k จะนำกระแสทำให้ระดับสัญญาณที่ขา 5 เป็นลอจิก "0" สัญญาณนี้ถูกส่งไปยัง ส่วนควบคุมระบบ เพื่อแจ้งให้ทราบว่ามีกรยกหูโทรศัพท์เกิดขึ้น

ปกติหาก 4N26 ถ้าไม่มีการยกหูโทรศัพท์หรืออีกนัยหนึ่งไม่มีสัญญาณเข้ามากระตุ้นการทำงานของ 4N26 ขา 5 จะมีระดับสัญญาณเป็นลอจิก "1"

สัญญาณจะผ่านไปยังหม้อแปลงอิมพีแดนซ์ หม้อแปลงจะเหนี่ยวนำให้สัญญาณเกิดยังด้านทุติยภูมิ (SECONDARY) แล้วส่งไปส่วน ครอสฟอยท์สวิทช์ ส่วนสัญญาณอีกชุด จะส่งไปยังส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF และส่วนตรวจจับสัญญาณเสียง



TRUNK LINE INTERFACE CIRCUIT

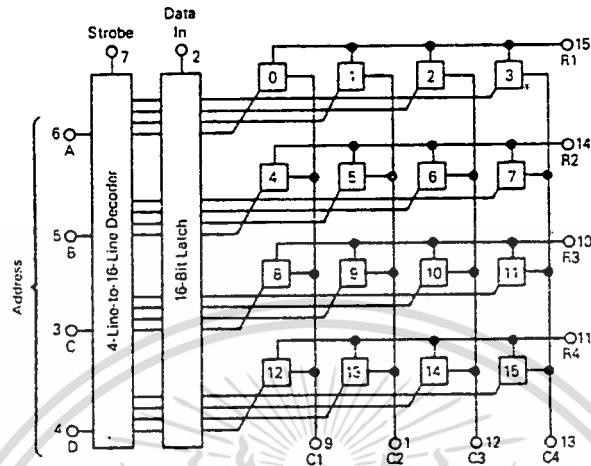
รูปที่ 3.2 แสดงวงจรตัวอินเตอร์เฟสกับตู้สายโทรศัพท์ภายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.2 ส่วนครอสพอยท์สวิตช์ (CROSSPOINT SWITCH SECTION)

หลักการทํางาน

ภาคครอสพอยท์สวิตช์เป็นภาคที่ทำการเชื่อมต่อสัญญาณจากภาคต่าง ๆ เข้าไปยังคู่สายที่ต้องการจะประกอบด้วย ไอซี MC142100 ซึ่งทำหน้าที่เป็นอนาล็อกสวิตช์จะต่อกันเป็นลักษณะของเมตริกซ์ ดังรูป

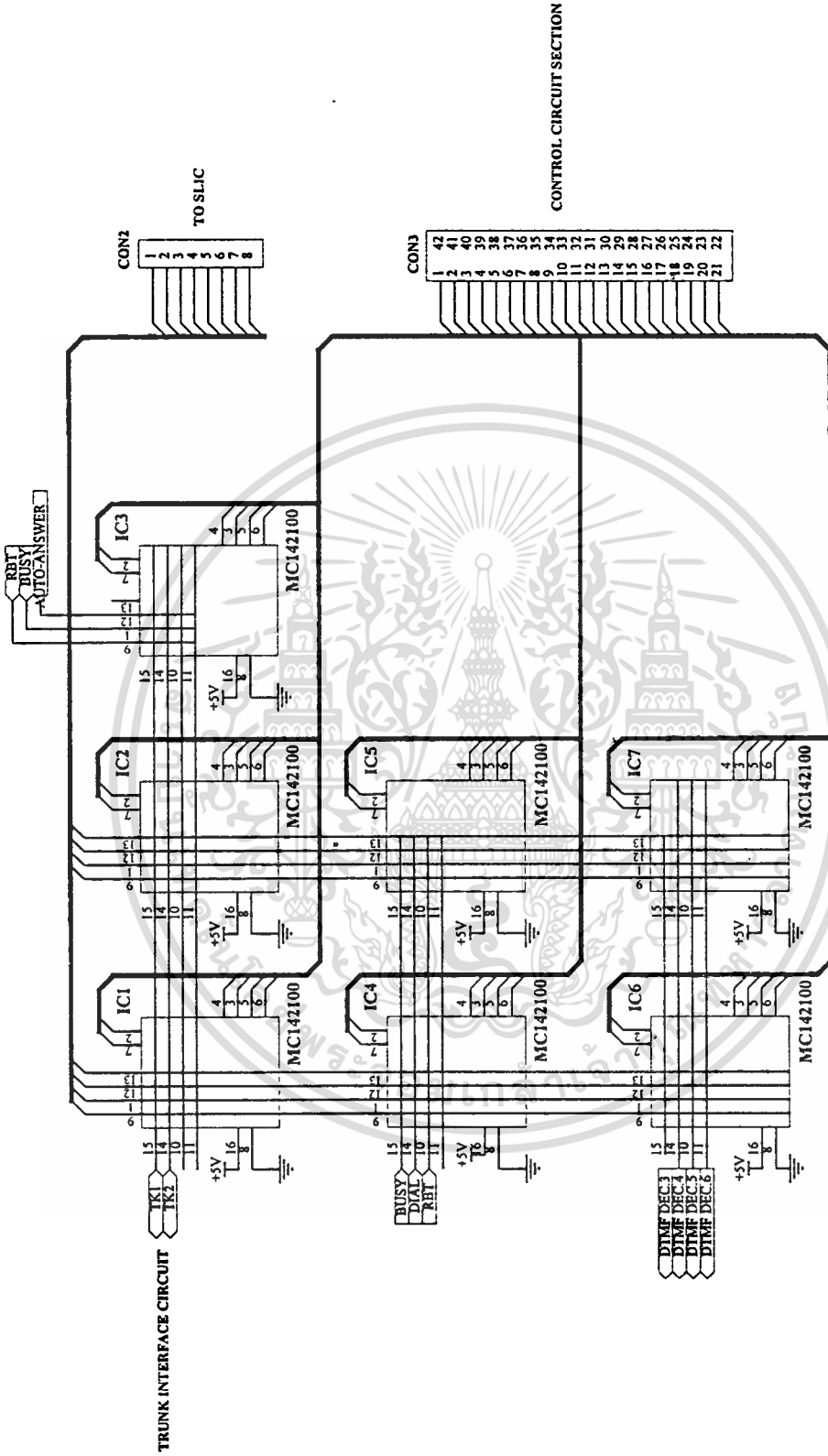


รูปที่ 3.3 แสดงการต่อกันของไอซี MC142100

จากรูปจะมีทางด้านอินพุตและเอาต์พุตของสวิตช์ ซึ่งสามารถที่จะสลับที่กันได้จะให้ C1-C4 เป็นอินพุตและ R1 -R4 เป็นเอาต์พุตก็ได้ ซึ่งทุก ๆ จุดจะสามารถต่อกันได้โดยอาศัยการควบคุมจากขาแอดเดรส ของ IC ว่าจะให้จุดไหนต่อกัน

เมื่อทำการเลือกแอดเดรส ได้แล้วก็ให้เปลี่ยนสถานะของสโตรบ (STOBE) จาก “0” เป็น “1” และตามด้วยขาคาดำอิน (DATA IN) จาก “0” เป็น “1” ก็จะทำให้แอดเดรส ที่เลือกไว้ก็จะต่อกัน เมื่อต้องการจะเลิกทํางานให้เลือกแอดเดรส แล้วเปลี่ยนขาสโตรบจาก “0” เป็น “1” โดยที่ขาคาดำอินเป็นลอจิก “0” การเชื่อมต่อก็จะสิ้นสุดลง

ในการใช้งานจริง เนื่องจากว่า IC MC 142100 ตัวเดียวมีขนาดเล็กเกินไปจึงได้นำมาต่อรวมกัน 7 ตัว คือ ดังรูปที่. 3.4 ซึ่งจะทำให้สามารถเพิ่มจำนวนเอาต์พุตที่ต่อกับเครื่องโทรศัพท์ของคู่สายได้ครบ 8 เครื่องพอดี ส่วนทางด้านอินพุตที่เข้ามาที่คู่สายก็จะต่อให้เข้ากับขา 14 และ 15 ส่วนเอาต์พุตขา 9, 1, 12 และ 13 จะต่อกับคู่สายภายใน ส่วนการควบคุมการตัดต่อ จะให้คู่สายภายนอกต่อกับคู่สายภายใน 1-8 นั่นก็ขึ้นอยู่กับทางเลือกแอดเดรส ซึ่งจะทำการเลือกโดยส่วนควบคุม ซึ่งจะสัมพันธ์กับการกดเลขหมาย เพื่อต่อกับคู่สายภายในของผู้เรียก เนื่องจากส่วนควบคุม จะทำการวิเคราะห์หมายเลขที่ได้จากถอดรหัสสัญญาณ DTMF หลังจากนั้นก็ทำการส่งสัญญาณเพื่อเลือกแอดเดรสในการต่อคู่สายเข้าด้วยกัน นอกจากการต่อในลักษณะนี้ ยังประกอบด้วยการต่อสัญญาณเสียงต่างๆ ผ่านส่วนนี้ ด้วยซึ่งจะมีวงจรใช้งานจริงทั้งหมดดังรูปที่ซึ่งจะใช้ IC MC 142100 ทั้งหมด 7 ตัว.



CROSS POINT SWITCH CIRCUIT

รูปที่ 3.4 แสดงวงจรส่วนกรอสพอยท์สวิตช์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.3 ส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF (TONE DETECTOR AND DTMF DECODER CIRCUIT SECTION)

3.3.1 วงจรตรวจจับสัญญาณเสียง

จากรูปที่ 3.6 เป็นวงจรที่ใช้สำหรับการตรวจจับสัญญาณเรียกกลับ และสัญญาณไม่ว่างที่มาจากคู่สายภายนอก ซึ่งจะใช้ LM 567 เป็นตรวจจับสัญญาณโทรศัพท์ ทั้งสัญญาณเรียกกลับ และสัญญาณไม่ว่าง ซึ่งมีความถี่ประมาณ 400 Hz ซึ่งหากสามารถตรวจสอบสัญญาณทั้งสองได้ LED จะสว่าง สัญญาณที่ตรวจจับได้จะถูกส่งไปยัง PIC 12C509 เพื่อทำหน้าที่ประมวลผลหรือตรวจสอบคาบเวลาของแต่ละสัญญาณที่ส่งเข้ามา ถ้าสัญญาณที่ได้รับตรงกับสัญญาณเรียกกลับหรือสัญญาณไม่ว่างก็จะส่งสัญญาณบอก CPU ว่าสัญญาณอินพุทขณะนี้ เป็นสัญญาณใด โดยสัญญาณเรียกกลับจะคง 1 วินาทีหยุด 4 วินาที ส่วนสัญญาณไม่ว่างจะคง 0.5 วินาทีหยุด 0.5 วินาที

3.3.2 วงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF

วงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF จะประกอบด้วย 2 ส่วน

1. ส่วนที่หนึ่งทำหน้าที่ถอดรหัส DTMF จากการเรียกที่มาจากคู่สายภายนอก
2. ส่วนที่สองทำหน้าที่ถอดรหัส DTMF จากการติดต่อภายในด้วยกัน หรือทำหน้าที่ถอดรหัสสัญญาณ DTMF ขณะที่จะมีการติดต่อไปยังภายนอก

โดยวงจรทั้งสองทำหน้าที่เหมือนกัน แต่อยู่คนละตำแหน่งกัน

วงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF ส่วนที่ 1

เนื่องจากว่าสัญญาณที่ได้จากการกดหมายเลขแต่ละตัวบนหน้าปัทม์โทรศัพท์จะออกมาเป็นความถี่คลื่นรูปไซน์ 2 ความถี่ตามลักษณะของโทรศัพท์แบบกดปุ่มในการนำไปใช้งานเราจึงจำเป็นต้องเปลี่ยนสัญญาณความถี่คลื่นรูปไซน์ ให้เป็นสัญญาณดิจิทัลเสียก่อน ก็คือต้องผ่านสัญญาณความถี่คลื่นรูปไซน์เข้าไปยังวงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF ซึ่งเมื่อมีผู้เรียกเข้ามา ทางภาครับทำการรับคู่สายแล้วส่วนตอบรับอัตโนมัติจะส่งสัญญาณเสียงตอบรับผู้เรียกเข้ามาเพื่อให้ทำการกดหมายเลขของคู่สายภายใน เมื่อมีการกดหมายเลขของคู่สายภายในที่ได้ออกมาเป็นสัญญาณ DTMF ก็จะมาผ่านภาควงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF เพื่อที่แปลงสัญญาณคลื่นรูปไซน์ไปเป็นสัญญาณดิจิทัล 4 บิตเพื่อที่จะส่งให้ภาคควบคุมระบบ ทำการวิเคราะห์ต่อไป ในวงจรใช้งานจริงจะใช้ ไอซีเบอร์ MT8870 ทำหน้าที่ถอดรหัสความถี่ของโทรศัพท์แบบกดปุ่มให้เป็นตัวเลข BCD ขนาด 4 บิต โดยใช้งานร่วมกับคริสตอล 3.579 MHz ซึ่งสามารถเขียนตารางแสดงค่า BCD ที่ได้จากการกดหมายเลขแต่ละตัวดังนี้

| หมายเลข | BCD CODE | หมายเลข | BCD CODE |
|---------|----------|---------|----------|
| 1 | 0001 | 7 | 0111 |
| 2 | 0010 | 8 | 1000 |
| 3 | 0011 | 9 | 1001 |
| 4 | 0100 | 0 | 1010 |
| 5 | 0101 | * | 1011 |
| 6 | 0110 | # | 1100 |

ตารางที่ 3.1 แสดงค่า BCD ที่ได้จากการกดหมายเลขโทรศัพท์

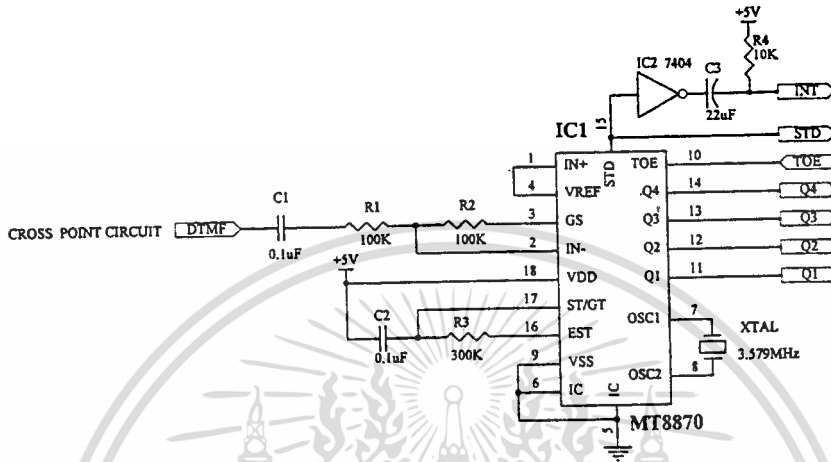
จึงมีการต่อไอซีเบอร์ MT8870 ใช้งานจริงดังวงจรรูปที่ 3.5 เมื่อส่วนอินเตอร์เฟสคู่สายภายนอกทำการปรับอิมพีแดนซ์ให้เหลือ 600 โอห์ม หรือยกหู สัญญาณ DTMF ก็สามารถผ่านภาคนี้มาได้คือ จากขั้วตุ๊กติภูมิของหม้อแปลง ผ่านเข้ามายังขาอินพุทของไอซี MT8870 ส่วนที่ขาเอาต์พุทของไอซี MT8870 จะส่งต่อไปยังส่วนควบคุมระบบ คือ ขา Q1-Q4 เพื่อให้สามารถวิเคราะห์สัญญาณ BCD ที่ถอดรหัสมาได้ แต่การทำงานของไอซี MT8870 นั้น ก็จะถูกควบคุมด้วยขา 10 (TOE) จะเป็นระดับแรงดันโลจิก “0” ทำให้เอาต์พุทของไอซี MT8870 เป็นไอซ์อิมพีแดนซ์ (High impedance) ถ้ามีอินพุทเข้ามา เมื่อไอซี MT8870 ถอดรหัสได้แล้วก็จะเป็นการแปลงสถานะทางโลจิกของขา 15 (STO) จากโลจิก “0” ไปเป็น “1” เพื่อบอกให้ส่วนควบคุมระบบทราบแล้วจะได้ส่งค่าโลจิก “1” ออกมาที่ขา 10 (TOE) เพื่อจะได้ปรับสภาพอิมพีแดนซ์ของขาเอาต์พุท (Q1 - Q4) ให้ต่ำลงและส่งข้อมูลไปยังส่วนควบคุมระบบต่อไปซึ่งในขณะที่ปกติเอาต์พุทเป็นไอซ์อิมพีแดนซ์อยู่นั้นจะไม่มีผลต่อการกดคีย์บอร์ดของโทรศัพท์เพราะข้อมูลส่งออกมาไม่ได้

วงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF ส่วนที่ 2

ในส่วนที่ 2 การทำงานของวงจรจริงนั้นก็จะทำงานเหมือนกับภาคถอดรหัสในส่วนที่ 1 ที่ได้เสนอไปแล้วแต่ที่เสนอไปแล้วนั้น ถอดรหัส เฉพาะในกรณีของสัญญาณ DTMF ที่เรียกเข้ามาจากสายนอกเท่านั้น ซึ่ง วงจรถอดรหัส DTMF ในจุดนี้จะเป็นการถอดรหัสสัญญาณ DTMF ของคู่สายภายใน เช่น ในกรณีที่คู่สายภายในยกหูขึ้นมา ภาคตรวจจับการยกหูตรวจสอบได้ว่ามีการยกคู่สาย ส่วนควบคุมระบบ ก็จะสั่งให้ภาคครอสพอท ต่อสัญญาณให้กดหมายเลข (DIAL TONE) ไปยังคู่สายที่มีการยกหูเพื่อให้ผู้เรียกที่ทำการยกหูกดหมายเลขเพื่อที่จะให้ส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF ถอดรหัสออกมาว่าต้องการติดต่อภายในหรือภายนอก เช่น ถ้ากดเลข “9” เป็นการติดต่อภายนอก ภาคควบคุมระบบ ก็จะได้ไปส่งให้ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายภายนอก ทำการปรับอิมพีแดนซ์ให้ต่ำลงเหลือ 600 โอห์ม เหมือนกับการยกหูโทรศัพท์ทั่วไป แล้วก็ให้ผู้เรียกกดหมายเลขที่ต้องการติดต่อต่อไป ส่วนในกรณีที่ผู้ยกหูโทรศัพท์กดหมายเลข “0” ก็เป็นการติดต่อภายใน ภาควงจรถอดรหัส DTMF ก็จะถอดรหัสแล้วส่งให้ภาคควบคุมระบบ ภาคควบคุมระบบ ก็จะส่งสัญญาณให้กดหมายเลขไปยังคู่สายที่ยกหูเมื่อผู้ยกหูโทรศัพท์กดหมายเลขของคู่สายภายในที่ต้องการ ส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF ก็จะถอดรหัสเพื่อที่จะทำการส่งให้ส่วนควบคุมระบบวิเคราะห์ต่อไป ว่าถ้าคู่สายที่เรียกไปว่างก็จะส่งสัญญาณกระดิ่งไปยังผู้ถูกเรียก และจะส่งสัญญาณเรียกกลับไปยังผู้เรียกส่วนในกรณีที่ส่วนควบคุมระบบ ตรวจ

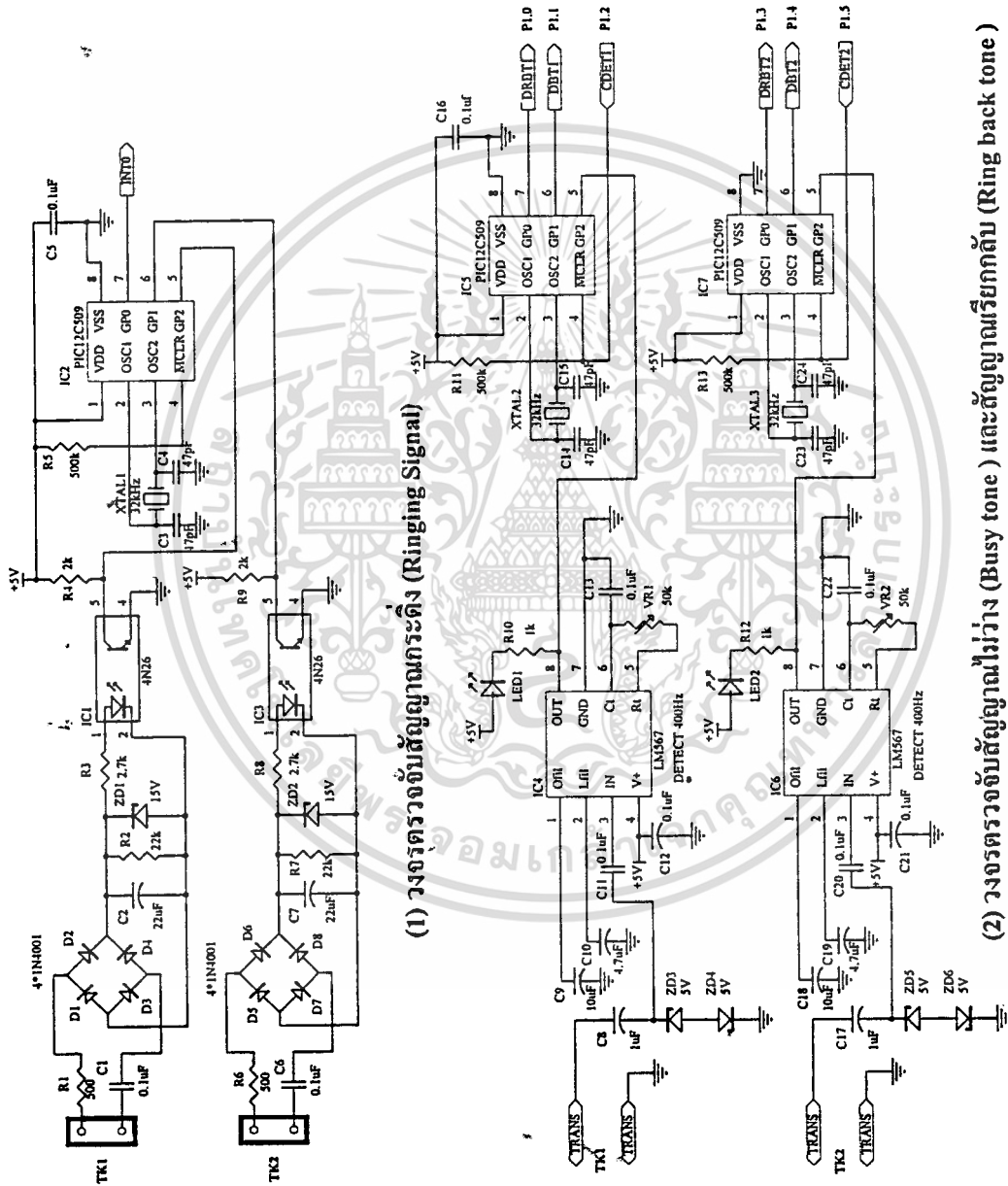
แม้ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สอบแล้วพบว่าคู่สายย่อยที่เรียกไปไม่ว่างก็จะทำการส่งให้ส่วนครอสพอยท์ ต่อสัญญาณไม่ว่างไปยังผู้ที่ทำการเรียกทันที ในวงจรใช้งานจริงจะประกอบด้วย ไอซี MT8870 ซึ่งด้านอินพุทของวงจรจะต่ออยู่กับ ครอสพอยท์ เพื่อที่จะควบคุมให้คู่สายภายในที่ทำการขงหนูมาใช้บริการของภาควงจร ออครหัส DTMF นี้แบบแบ่งเวลากัน ส่วนทางด้านเอาต์พุทของวงจรต่ออยู่กับส่วนควบคุมระบบ เพื่อจะได้ทำการวิเคราะห์ข้อมูลตามที่ได้ออครหัสออกมาได้



รูปที่ 3.5 แสดงวงจรออครหัสสัญญาณ DTMF

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.6 แสดงวงจรตรวจจับสัญญาณเสียง (Ring back tone)

รูปที่ 3.6 แสดงวงจรตรวจจับสัญญาณเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.4 ส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง (TONE GENERATOR CIRCUIT SECTION)

หลักการทํางาน

วงจรในส่วนนี้ทำหน้าที่สร้างสัญญาณเสียงต่าง ๆ ดังนี้

- สัญญาณให้กดเลขหมาย (DIAL TONE)
- สัญญาณไม่ว่าง (BUSY TONE)
- สัญญาณเรียกกลับ (RING BACK TONE)
- สัญญาณเรียก (RINGING SIGNAL)

จากรูปที่ 3.7 วงจรจะประกอบด้วย IC 555 ทํางานในโหมดอะสแตเบิล (ASTABLE MODE) ทั้ง 3 ตัว ซึ่งจะทำหน้าที่กำเนิดความถี่และกำหนดคาบเวลาของแต่ละสัญญาณ ในโหมดอะสแตเบิล ขาเอาต์พุต (ขา 3) จะมีระดับสัญญาณเป็น “high” ในช่วง $T_{on} = 0.693 * (R_A + R_B) * C$ และจะมีระดับสัญญาณเป็น “low” ในช่วง $T_{off} = 0.693 * R_B * C$

การสร้างสัญญาณให้หมุน

ที่ IC 555 ตัวที่ 2 มี $R_A = 820$, $R_B = 180 \text{ k}$, $C = 0.01 \text{ } \mu\text{F}$

$$\begin{aligned} \text{ช่วงที่เอาต์พุตเป็น "high"} \quad T_{on} &= 0.693 * (R_A + R_B) * C \\ &= 0.693 * (820 + 180 * 10^3) * 0.01 * 10^{-6} \\ &= 1.2531 \text{ ms} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{ช่วงที่เอาต์พุตเป็น "low"} \quad T_{off} &= 0.693 * R_B * C \\ &= 0.693 * 180 * 10^3 * 0.01 * 10^{-6} \\ &= 1.2474 \text{ ms} \end{aligned}$$

$$\text{เพราะฉะนั้นความถี่ของ} = 1 / (T_{on} + T_{off}) = 400 \text{ Hz}$$

การสร้างสัญญาณไม่ว่าง

พิจารณา IC 555 ตัวที่ 3

$$\begin{aligned} \text{ช่วงเวลาที่เอาต์พุตเป็น "high"} \quad T_{on} &= 0.693 * (R_A + R_B) * C \\ &= 0.693 * (200 + 24 * 10^3) * 33 * 10^{-6} \\ &= 0.5534 \text{ s} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{ช่วงเวลาที่เอาต์พุตเป็น "low"} \quad T_{off} &= 0.693 * R_B * C \\ &= 0.693 * 24 * 10^3 * 33 * 10^{-6} \\ &= 0.5488 \text{ s} \end{aligned}$$

เอาต์พุตของขา 3 ของ IC 555 ตัวที่ 3 ป้อนเข้าเป็นอินพุตของ AND GATE 7408 และอินพุตอีกสัญญาณหนึ่ง มาจากเอาต์พุต ของขา 3 ของ IC 555 ตัวที่ 2 และผ่าน อินเวอร์เตอร์ 7404 ออกมาได้สัญญาณไม่ว่าง ที่คั้ง 0.55 s หยุด 0.55 s และมีความถี่ประมาณ 400 Hz

การสร้างสัญญาณเรียกกลับ

พิจารณา IC 555 ตัวที่หนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}\text{ช่วงเวลาที่เขาท์พุทเป็น "high"} &= 0.693 \cdot (R_A + R_B) \cdot C \\ &= 0.693 \cdot (40 \cdot 10^3 + 42 \cdot 10^3) \cdot 22 \cdot 10^{-6} \\ &= 1.25 \text{ s}\end{aligned}$$

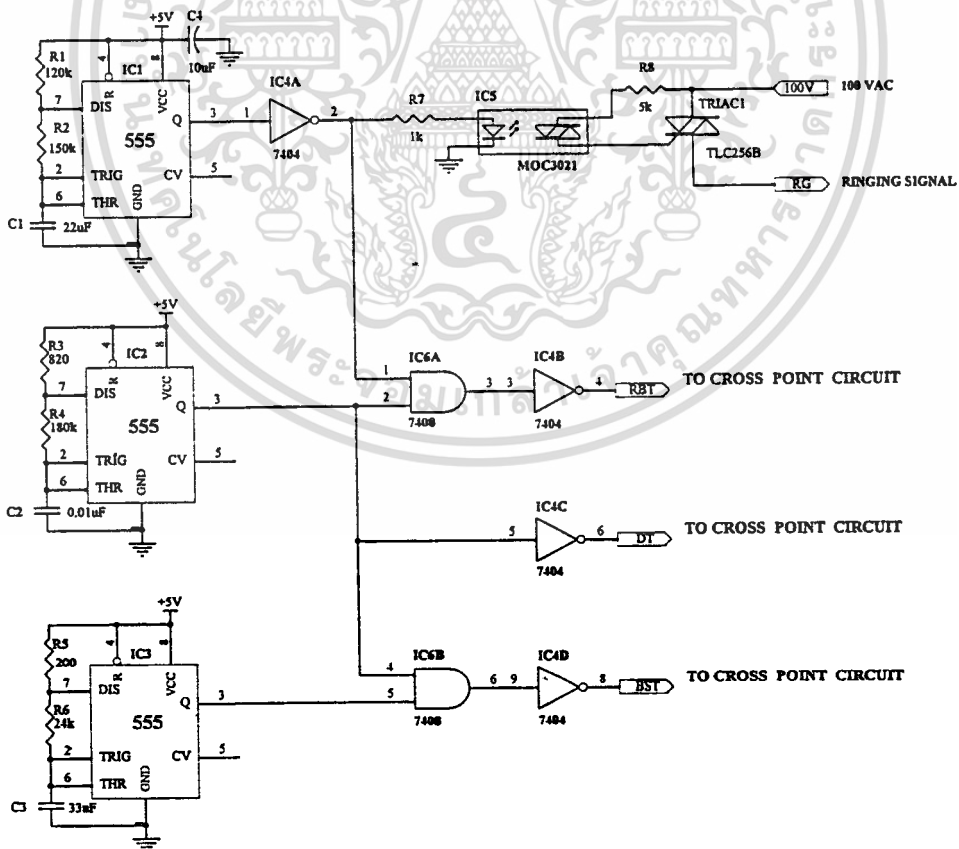
$$\begin{aligned}\text{ช่วงเวลาที่เขาท์พุทเป็น "low"} &= 0.693 \cdot R_B \cdot C \\ &= 0.693 \cdot 42 \cdot 10^3 \cdot 22 \cdot 10^{-6} \\ &= 0.64 \text{ s}\end{aligned}$$

เขาท์พุทของ 555 ตัวที่ 1 และ ตัวที่ 2 จะป้อนเป็นอินพุทของแอนด์เกต และผ่านอินเวอร์เตอร์ จะได้สัญญาณเรียกกลับมา โดย 0.64 s หยุด 1.25 s ความถี่ประมาณ 400 Hz

การสร้างสัญญาณกระตุ้น

พิจารณา IC 555 ตัวที่หนึ่ง ช่วงเวลาที่เขาท์พุทขา 3 จะมีระดับสัญญาณเป็น "low" เท่ากับ 0.64 s ผ่านอินเวอร์เตอร์ 7404 จะได้ระดับสัญญาณเป็น "high" และจะทำให้ออปโตไดรแอก (OPTOTRIAC) MOC 3021 ทำงานทำให้กระแสไฟ 100 V มาทริกไดรแอกทำให้สัญญาณ 100 V ผ่านไปยังพอร์ทที่ใช้เป็นสัญญาณกระตุ้นเพื่อจ่ายให้วงจรส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายภายใน

ในทางตรงกันข้าม หากเขาท์พุท ขา 3 เป็น "high" จะทำให้ออปโตไดรแอกไม่ทำงานและทำให้ไดรแอกไม่เกิดการทริก สัญญาณไฟ 100 V จะไม่ผ่านไปยังพอร์ทสัญญาณกระตุ้นได้ เพราะฉะนั้นจะไม่มีสัญญาณกระตุ้นออกมาจึงทำให้ได้อินสัญญาณกระตุ้นเป็นจังหวะเหมือนสัญญาณเรียกกลับ



TONE GENERATOR CIRCUIT

รูปที่ 3.7 แสดงวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง

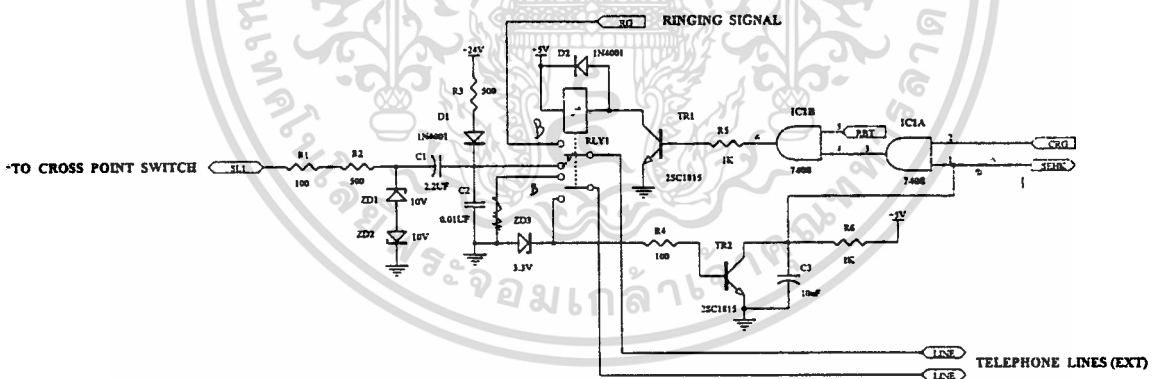
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับบริการเชิงพาณิชย์เท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.5 ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน (SUBSCRIBER LINE INTERFACE CIRCUIT SECTION)

หลักการทํางาน

ส่วนนี้จะเป็นส่วนที่ต่ออยู่กับเครื่องโทรศัพท์คู่สายภายในและจะมีการตรวจเช็คการยกหูโทรศัพท์ โดยอัตโนมัติด้วย นอกจากนี้ สัญญาณต่าง ๆ ที่จะผ่านเข้ามายังเครื่องโทรศัพท์ ก็จะมาผ่านภาคนี้ก่อน ซึ่งประกอบด้วยอุปกรณ์ต่าง ๆ ดังรูปที่ 3.8

ในกรณีของการโทรเข้ามาจากคู่สายภายนอก จะเห็นได้ว่า สัญญาณจากส่วนควบคุมที่ผ่าน ขาที่ 1 ของ แอนด์เกต 7408 ทำหน้าที่ตรวจสอบด้วยการยกหูของคู่สายภายใน ถ้าคู่สายภายในยกหูโทรศัพท์ สัญญาณที่เข้าที่ขา 1 ของ แอนด์เกต 7408 จะเป็นค่าลอจิก "0" ทำให้ไม่ได้รับสัญญาณกระดิ่งจากคู่สายภายนอก แต่ถ้าคู่สายภายในวางหู จะทำให้ได้รับสัญญาณกระดิ่งเข้ามาได้โดยการควบคุมจากส่วนควบคุมระบบ สัญญาณเอาต์พุตของแอนด์เกต จะไปขับขานเบสของ ทรานซิสเตอร์ 2SC1815 เพื่อที่จะทำหน้าที่ควบคุมรีเลย์ ที่ ทำหน้าที่เชื่อมต่อสัญญาณที่ผ่านเข้ามาจากภาคทรอสพอยท์สวิตช์ กล่าวคือขณะที่ สายในวางสายโทรศัพท์ และสามารถรับสัญญาณกระดิ่งได้ เมื่อคู่สายภายในยกหู รีเลย์ที่ต่อสัญญาณกระดิ่งอยู่ จะสวิตช์ไปให้สัญญาณเสียงพูดจากภาคทรอสพอยท์ผ่านเข้ามาทำให้ ผู้สนทนาด้านคู่สายภายในสามารถได้ยินเสียงพูดจากคู่สายภายนอกได้



SUBSCRIBER LINE INTERFACE CIRCUIT

รูปที่ 3.8 แสดงวงจรส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

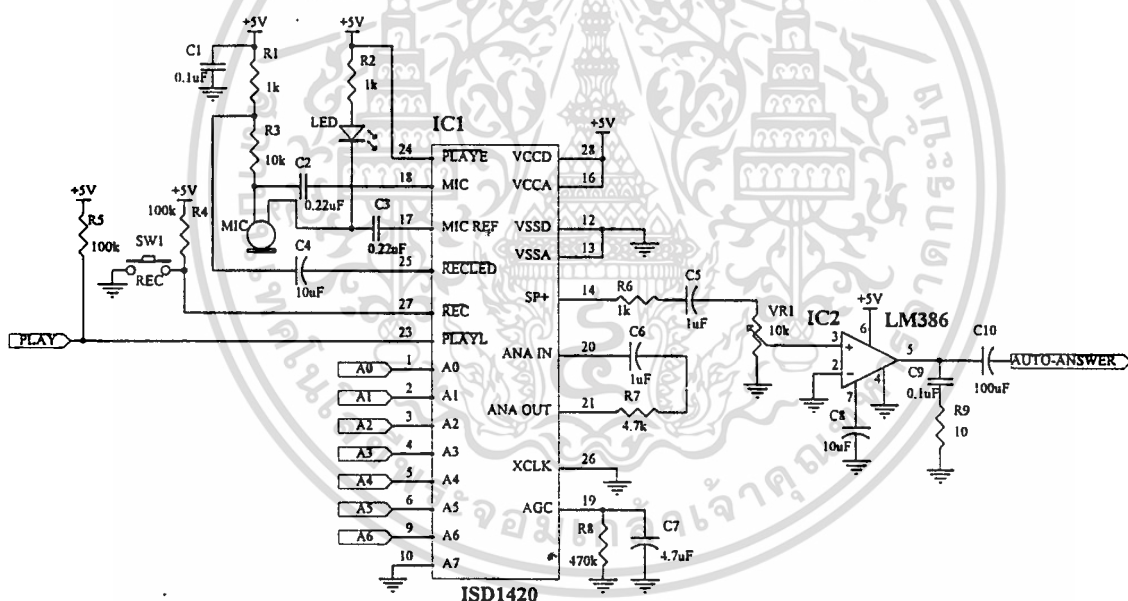
3.6 ส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ (AUTOMATIC ANSWER CIRCUIT SECTION)

หลักการทำงาน

ส่วนนี้จะใช้ไอซีเบอร์ ISD1420 ซึ่งจะมีความจุ 128,000 เซล การกำหนดแอดเดรสของการบันทึกและการเล่นกลับนั้น สามารถกำหนดได้โดยขา A0 - A5 เมื่อขา A7 ต้องเป็นลอจิก " 0 " และจะใช้ขา A6 เป็นตัวกำหนดว่าจะเป็น 10 วินาทีแรกหรือ 10 วินาทีหลัง

- เมื่อขา A6 เป็นลอจิก " 0 " จะกำหนดเป็น 10 วินาทีแรก
- เมื่อขา A6 เป็นลอจิก " 1 " จะกำหนดเป็น 10 วินาทีหลัง

จากรูปที่ 3.8 เมื่อขา PLAYL ได้รับลอจิก "0" จะทำให้สัญญาณเสียงที่ถูกกำหนดตำแหน่งแอดเดรสโดยขา A0-A5 ออกจากขา 14 ของไอซี ISD1420 แล้วเข้าวงจรขยายเสียงที่ใช้ไอซี LM386 จากนั้นจึงออกลำโพง และสัญญาณเสียงนั้นจะเข้าไปที่ขาเบสของทรานซิสเตอร์ ซึ่งทำหน้าที่เป็นตัวขับ (Driver) ทำให้รีเลย์ทำงาน เสียงจึงออกไปยังตู้สายโทรศัพท์ได้โดยผ่านหม้อแปลงคัปปลิ่ง ขาที่กำหนดแอดเดรส (A0-A5), ขา A6 และขา PLAYL จะต่อเข้ากับพอร์ทของ 8255 เพื่อใช้ในการควบคุมการเล่นกลับ ดังรูปที่ 3.8



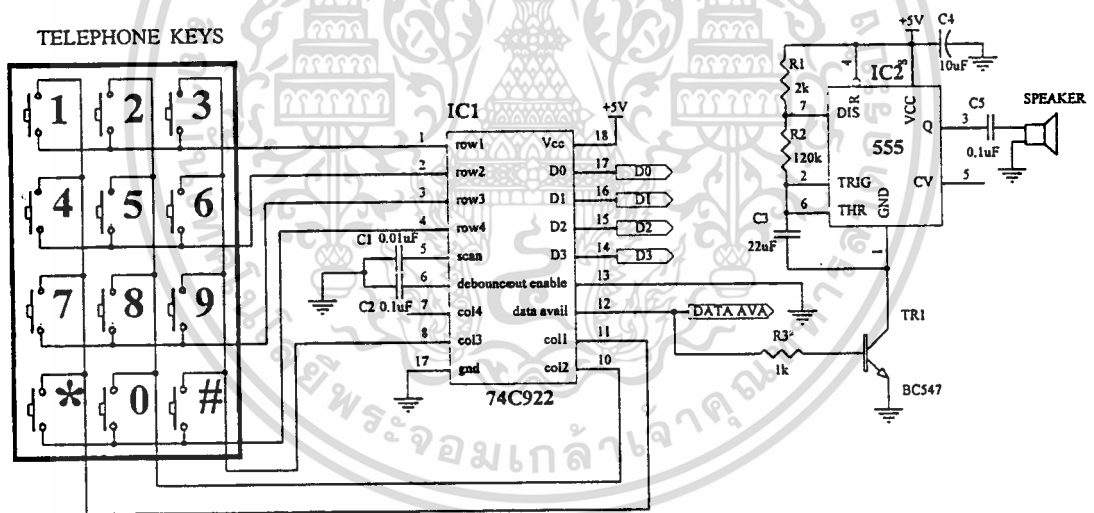
รูปที่ 3.9 แสดงวงจรตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ

3.7 ส่วนจอแสดงผล ,ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ดและส่วนควบคุมการแสดงผล (DOT MATRIX LCD MODULE , KEYBOARD ENCODER AND CONTROL CIRCUIT SECTION #2)

หลักการทำงาน

ส่วนนี้จะใช้เป็นส่วนแสดงผลการใช้งานของเครื่องโดยใช้จอแสดงผล LCD โดยสามารถแสดงผลได้ 4 บรรทัด และจะมีคีย์บอร์ดขนาด 3 หลัก 4 แถว ในการสั่งงาน กับ ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์โดยจะใช้ไอซีเบอร์ 74C922 เมื่อมีการกดคีย์เกิดขึ้นส่วนนี้จะทำการเข้ารหัสเป็นสัญญาณไบนารีขนาด 4 บิต ตามหมายเลขที่กด สัญญาณนี้จะถูกส่งเข้าส่วนควบคุมเพื่อทำการประมวลผลและแสดงผลออกมาตามฟังก์ชันที่กดทางจอ LCD ต่อไป

ในส่วนนี้จะใช้ 8255 หนึ่งตัว เป็นตัวรับสัญญาณ 4 บิตที่ได้จากตัวเข้ารหัสการกดคีย์ เพื่อส่งค่าไปส่วนควบคุมการแสดงผล และเมื่อมีการกดปุ่มแต่ละครั้งจะเกิดพัลส์สูง (high) ขึ้นที่ขา data available ซึ่งจะไปยังขั้วทรานซิสเตอร์ BC547 ให้อยู่ในสถานะอน ทำให้วงจรอะอสเตเบิลทำงานเกิดเสียงความถี่ประมาณ 1 khz ส่งออกไปที่ลำโพง ซึ่งเป็นการตอบสนองให้ผู้ใช้รู้ว่ามีการกดเกิดขึ้นแล้ว



รูปที่ 3.10 วงจรเข้ารหัสการกดคีย์

3.8 ส่วนอินพุท/เอาต์พุท พอร์ต (I/O PORT SECTION)

หลักการทำงาน

ในส่วนนี้จะเป็นส่วนที่เป็นอินพุทและเอาต์พุทพอร์ตที่ส่วนควบคุมระบบจะใช้ในการสั่งงานและรับค่าจากวงจรต่าง ๆ เพื่อนำไปประมวลผลการทำงาน จะใช้ไอซี 8255 จำนวน 7 ตัว โดยแต่ละตัวทำหน้าที่ดังต่อไปนี้

- 8255 ตัวที่ 1 (PORTA = OUT, PORTB = IN, PORTC = IN)

PORTA : บิต A.0 - A.5 ควบคุมการส่งค่าเอาต์พุทจากตัวตรวจจับ DTMF ทั้ง 6 ตัว

บิต A.6 - A.7 ควบคุมการยกหูของสายนอกสายที่ 1 และ 2 ตามลำดับ

PORTB : บิต B.0 - B.3 รับรหัสไบนารี 4 บิตจากตัวตรวจจับ DTMF ของสายนอก

บิต B.4 - B.7 รับรหัสไบนารี 4 บิตจากตัวตรวจจับ DTMF ของสายใน

PORTC : บิต C.0 - C.5 รับสัญญาณแสดงการตรวจพบ (STD) DTMF ทั้ง 6 ตัว

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|------|------|------|------|------|------|
| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
| NAME | HK2 | HK1 | TOE6 | TOE5 | TOE4 | TOE3 | TOE2 | TOE1 |

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | B.7 | B.6 | B.5 | B.4 | B.3 | B.2 | B.1 | B.0 |
| NAME | Q4 | Q3 | Q2 | Q1 | Q4 | Q3 | Q2 | Q1 |

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|------|------|------|------|------|------|
| PORT | C.7 | C.6 | C.5 | C.4 | C.3 | C.2 | C.1 | C.0 |
| NAME | - | - | STD6 | STD5 | STD4 | STD3 | STD2 | STD1 |

- 8255 ตัวที่ 2 (PORTA = OUT, PORTB = OUT, PORTC = OUT)

PORTA : บิต A.0 - A.6 ส่งสัญญาณ STROBE ของ CROSS POINT SW

PORTB : บิต B.0 - B.6 ส่งสัญญาณ DATA IN ของ CROSS POINT SW

PORTC : บิต C.0 - C.3 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 1

บิต C.4 - C.7 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 2

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
| NAME | - | SB7 | SB6 | SB5 | SB4 | SB3 | SB2 | SB1 |

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | B.7 | B.6 | B.5 | B.4 | B.3 | B.2 | B.1 | B.0 |
| NAME | - | DI7 | DI6 | DI5 | DI4 | DI3 | DI2 | DI1 |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | C.7 | C.6 | C.5 | C.4 | C.3 | C.2 | C.1 | C.0 |
| NAME | A2 | B2 | C2 | D2 | A1 | B1 | C1 | D1 |

- 8255 ตัวที่ 3 (PORTA = OUT, PORTB = OUT, PORTC = OUT)

PORTA : บิต A.0 - A.3 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 3

บิต A.4 - A.7 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 4

PORTB : บิต B.0 - B.3 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 5

บิต B.4 - B.7 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 6

PORTC : บิต C.0 - C.3 ส่งค่าแอดเดรสสวิทช์ 4 บิต ของ CROSS POINT SW ตัวที่ 7

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
| NAME | A4 | B4 | C4 | D4 | A3 | B3 | C3 | D3 |

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | B.7 | B.6 | B.5 | B.4 | B.3 | B.2 | B.1 | B.0 |
| NAME | A6 | B6 | C6 | D6 | A5 | B5 | C5 | D5 |

| | | | | | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | C.7 | C.6 | C.5 | C.4 | C.3 | C.2 | C.1 | C.0 |
| NAME | - | - | - | - | A7 | B7 | C7 | D7 |

- 8255 ตัวที่ 4 (PORTA = IN, PORTB = OUT, PORTC = OUT)

PORTA : บิต A.0 - A.7 รับสถานะการยกหู-วางหูของสายในสายที่ 1-8

PORTB : บิต B.0 - B.7 ควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่งไปสายในสายที่ 1-8

PORTC : บิต C.0 - C.6 ส่งค่าแอดเดรสควบคุมการเล่นเสียงตอบรับอัตโนมัติ

บิต C.7 บิตควบคุมการเล่นเสียงตอบรับอัตโนมัติ

| | | | | | | | | |
|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
| NAME | SEHK8 | SEHK7 | SEHK6 | SEHK5 | SEHK4 | SEHK3 | SEHK2 | SEHK1 |

| | | | | | | | | |
|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| PORT | B.7 | B.6 | B.5 | B.4 | B.3 | B.2 | B.1 | B.0 |
| NAME | CRG8 | CRG7 | CRG6 | CRG5 | CRG4 | CRG3 | CRG2 | CRG1 |

| | | | | | | | | |
|------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| PORT | C.7 | C.6 | C.5 | C.4 | C.3 | C.2 | C.1 | C.0 |
| NAME | PLAY | A6 | A5 | A4 | A3 | A2 | A1 | A0 |

ไม่ส่งค่าออกสายในสายที่ส่งสัญญาณให้สายในสายที่ 1-8 ไม่ส่งสัญญาณให้สายในสายที่ 1-8

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 8255 ตัวที่ 5 (PORTA = OUT, PORTB = OUT, PORTC = IN)

PORTA : บิต A.0 - A.7 ส่งสัญญาณควบคุมการส่งผ่านข้อมูล ไปส่วนควบคุม#2

PORTB : บิต B.0 - B.7 ส่งข้อมูลการใช้งานต่างๆ ไปส่วนควบคุม#2

PORTC : บิต C.0 - C.7 รับสัญญาณ ACK การรับข้อมูลจากส่วนควบคุม#2

| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| NAME | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK |

| PORT | B.7 | B.6 | B.5 | B.4 | B.3 | B.2 | B.1 | B.0 |
|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| NAME | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK |

| PORT | C.7 | C.6 | C.5 | C.4 | C.3 | C.2 | C.1 | C.0 |
|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| NAME | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK |

- 8255 ตัวที่ 6 (PORTA = IN, PORTB = IN, PORTC = OUT)

PORTA : บิต A.0 - A.7 รับสัญญาณควบคุมการส่งผ่านข้อมูลจากส่วนควบคุมระบบ#1

PORTB : บิต B.0 - B.7 รับข้อมูลการใช้งานต่างๆ จากส่วนควบคุมระบบ#1

PORTC : บิต C.0 - C.7 ส่งสัญญาณ ACK การรับข้อมูลไปส่วนควบคุมระบบ#1

| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| NAME | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK | S1-LK |

| PORT | B.7 | B.6 | B.5 | B.4 | B.3 | B.2 | B.1 | B.0 |
|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| NAME | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK | D-LK |

| PORT | C.7 | C.6 | C.5 | C.4 | C.3 | C.2 | C.1 | C.0 |
|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| NAME | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK | S2-AK |

- 8255 ตัวที่ 7 (PORTA = IN)

PORTA : บิต A.0 - A.3 รับเอาท์พุทรหัสไบนารี 4 บิต จากตัวเข้ารหัสคีย์

บิต A.4 รับสัญญาณแสดงการตรวจพบการกดคีย์สวิตช์ (Data Available)

| PORT | A.7 | A.6 | A.5 | A.4 | A.3 | A.2 | A.1 | A.0 |
|------|-----|-----|-----|-------|-----|-----|-----|-----|
| NAME | - | - | - | D-AVA | D3 | D2 | D1 | D0 |

3.9 ส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง (POWER SUPPLY CIRCUIT SECTION)

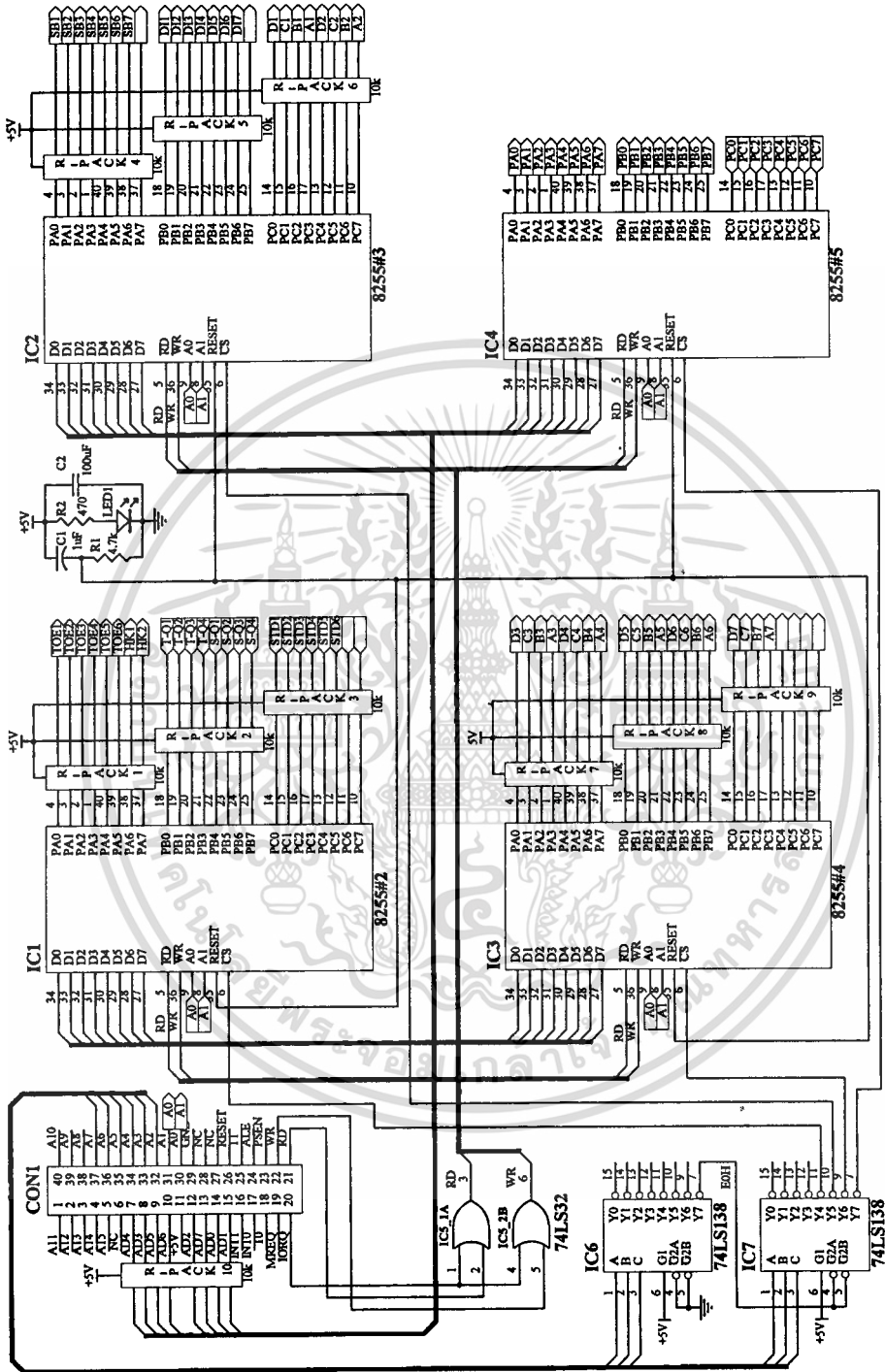
วงจรส่วนจ่ายไฟเลี้ยง แบ่งได้เป็น 4 ส่วน

- ส่วนสร้างกระแสไฟตรง 24 โวลท์ และ 5 โวลท์ ซึ่งจะใช้ เรกูลเลเตอร์ในการสร้างไฟตรง 24 V ให้แก่ตู้สายภายใน และไฟตรง 5 V ใช้สำหรับไอซีในวงจรต่าง ๆ
- ส่วนสวิตซ์ซึ่ง ดีซี ทู ดีซี คอนเวอร์เตอร์ (Switching DC to DC convertor) เป็นส่วนที่จะแปลงแรงดัน 24 V ให้เป็น 5 V โดยใช้ไอซีเบอร์ MC34063 จะมีการคำนวณดังนี้
แรงดันเอาท์พุท $|V_{out}| = 1.25 * (1 + R_{10} / R_{11})$
 $= 1.25 * (1 + 15k / 5k)$
 $= 1.25 * (1 + 3)$
 $= 5 V$
- ส่วนซาร์จแบตเตอรี่อัตโนมัติโดยจะใช้วงจรเปรียบเทียบแรงดัน ในสภาวะปกติคือมีไฟฟ้าเข้ามา ถ้าแบตเตอรี่มีแรงดันต่ำกว่า 24 V จะทำให้รีเลย์สวิตซ์ทำให้เกิดการซาร์จแบตเตอรี่ขึ้นจนกระทั่ง เมื่อแบตเตอรี่ถูกซาร์จจนเต็ม จะทำให้ที่ ขาลบของออปแอมป์ มีแรงดันมากกว่า 6 V ทำให้รีเลย์ไม่มีการสวิตซ์ หรือเลิกการซาร์จ ซึ่งในช่วงระหว่างการซาร์จวงจรส่วนต่าง ๆ ของโครงการก็ยังคงใช้ไฟจากภายนอกอยู่ จนกระทั่งเมื่อเกิดไฟฟ้าดับ กระแสจากแบตเตอรี่จึงจะสามารถไปเลี้ยงวงจรส่วนต่าง ๆ ได้
- ส่วนสร้างสัญญาณไฟสลับ 90 โวลต์พีค (90 Vp) ความถี่ 25 Hz เพื่อนำไปใช้เป็นสัญญาณกระตุ้น จากรูป ไอซี 555 จะสร้างสัญญาณที่มีความถี่

$$f = 1.44 / (1k + 2 * 27k) * 1 * 10^{-6}$$

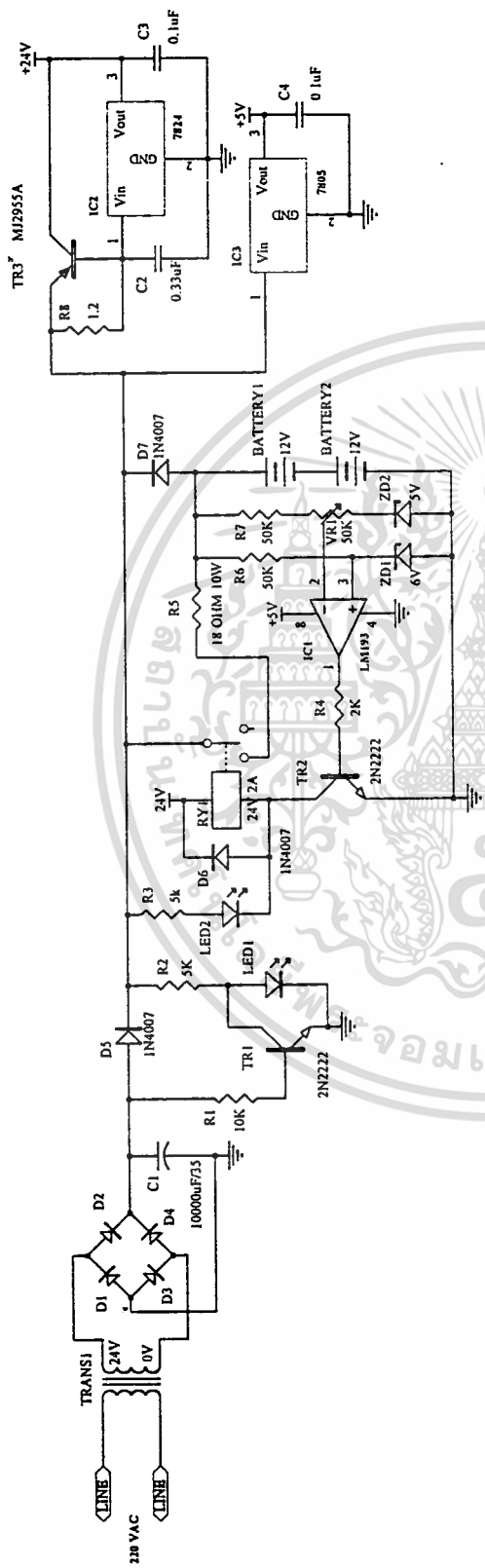
$$= 26.18 \text{ Hz}$$

ซึ่งสัญญาณไฟฟ้ากระแสสลับนี้ จะไปขับ (DRIVE) ทรานซิสเตอร์ 2 ตัว คือ TIP31C และ TIP32C ให้เกิดสัญญาณเอซี 12 V ความถี่ประมาณ 25 Hz คร่อมหม้อแปลงค้ำอินพุท (primary) ซึ่งจะเหนี่ยวนำให้เกิดสัญญาณเอซี ค้ำเอาท์พุท (secondary) ของหม้อแปลงมีค่าประมาณ 100 V ความถี่ประมาณ 25 Hz ซึ่งจะนำไปใช้ในการสร้างสัญญาณกระตุ้น

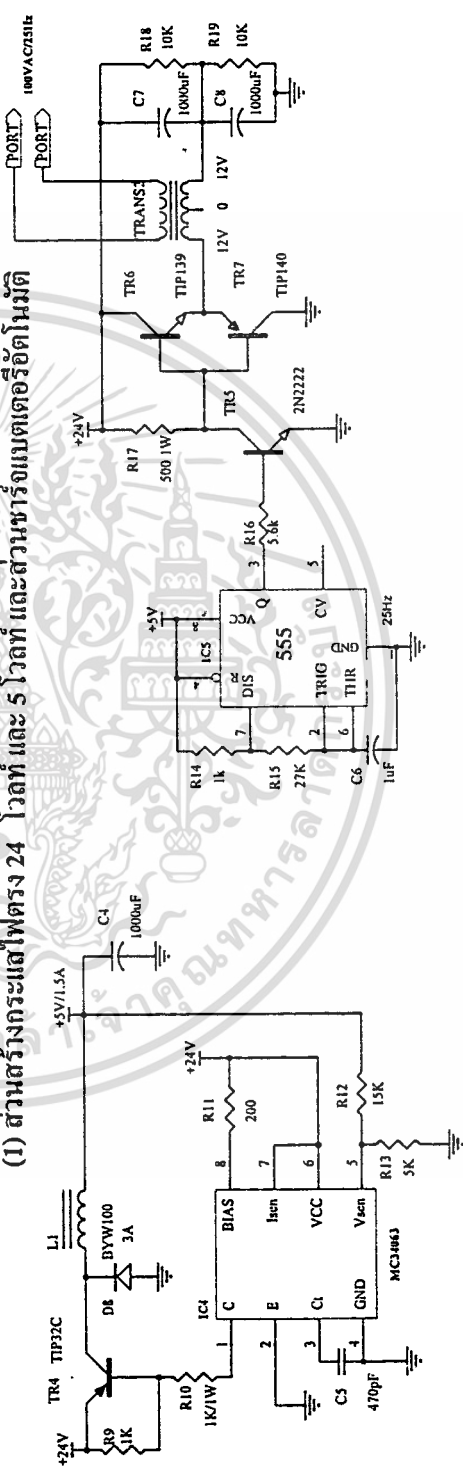


รูปที่ 3.11 วงจรส่วนอินพุท/เอาต์พุท พอร์ท

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



(1) ส่วนสร้างกระแสไฟตรง 24 โวลต์ และส่วนสร้างแบตเตอรี่อัตโนมัติ



(2) ส่วนตัวคั้ง คีซี พู คีซี คอนเวอร์เตอร์ (24V to 5V)

(3) ส่วนสร้างสัญญาณไฟดับ 100 โวลต์ 25 Hz

รูปที่ 3.12 แสดงวงจรแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
แม้ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.10 ส่วนควบคุมระบบ (CONTROL CIRCUIT SECTION #1)

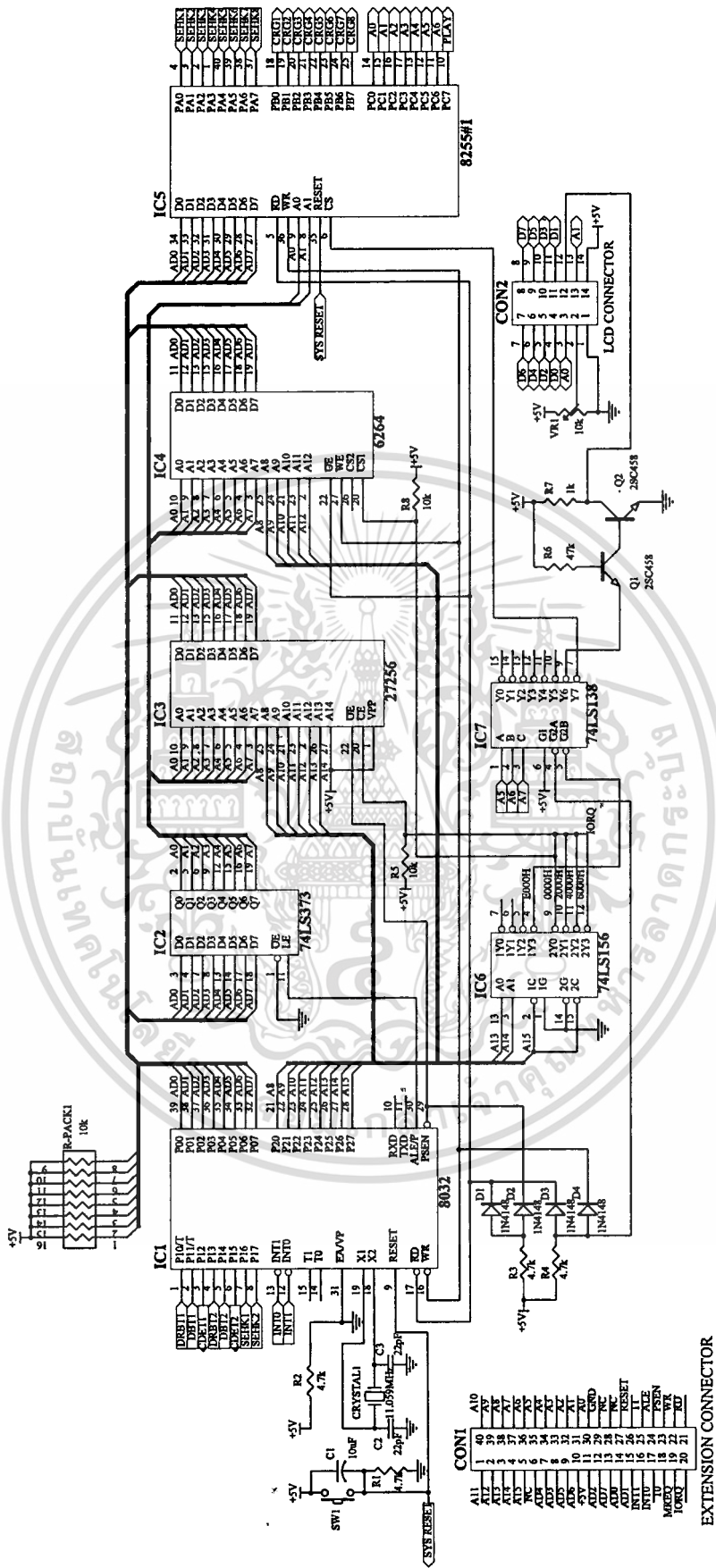
ส่วนนี้เป็นส่วนที่ทำหน้าที่ในการควบคุมและประมวลผลการทำงานของชุดสายโทรศัพท์สาขา ปลายทางอัตโนมัติทั้งหมด ในส่วนนี้จะประกอบด้วย 2 ส่วนสำคัญ คือ ไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ 80C31 และหน่วยความจำ

- ไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ 80C31 ทำหน้าที่ควบคุมลำดับการทำงานของระบบ เป็นตระกูลเดียวกับ MCS-51 ประมวลผลกลางขนาด 8 บิต สามารถอ้างตำแหน่งของหน่วยความจำโปรแกรมได้ 64 กิโลไบต์ และสามารถอ้างตำแหน่งของหน่วยความจำข้อมูลได้ 64 กิโลไบต์ 80C31 จะมีหน่วยความจำแบบ RAM ภายในจำนวน 128 ไบต์ คือตำแหน่ง 00H - 7FH

- หน่วยความจำจะใช้ 2 ประเภท คือ หน่วยความจำโปรแกรม (ROM) และหน่วยความจำข้อมูล (RAM)



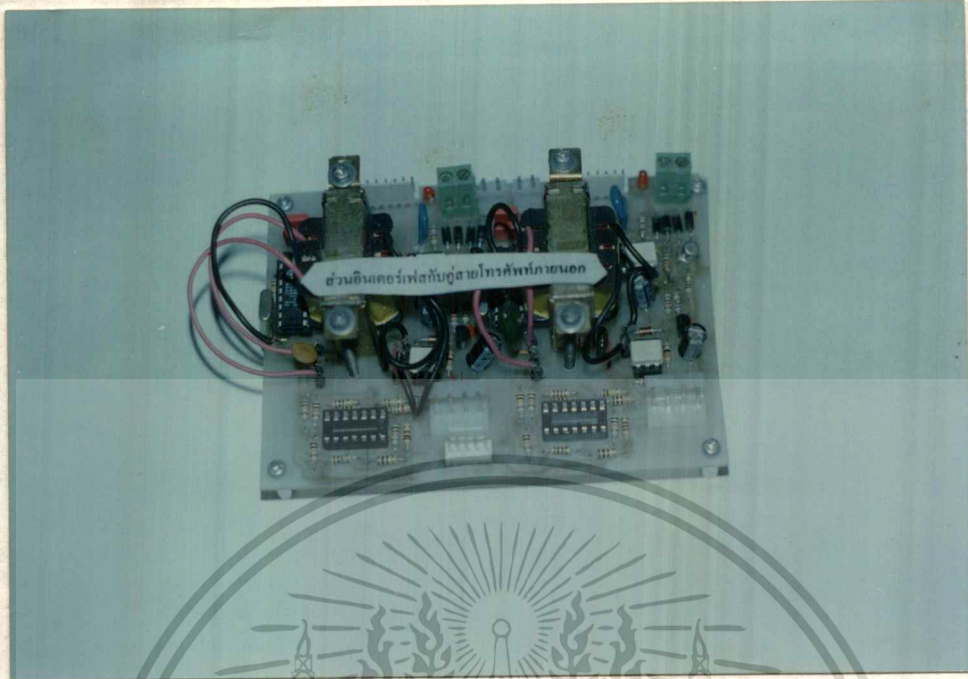
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



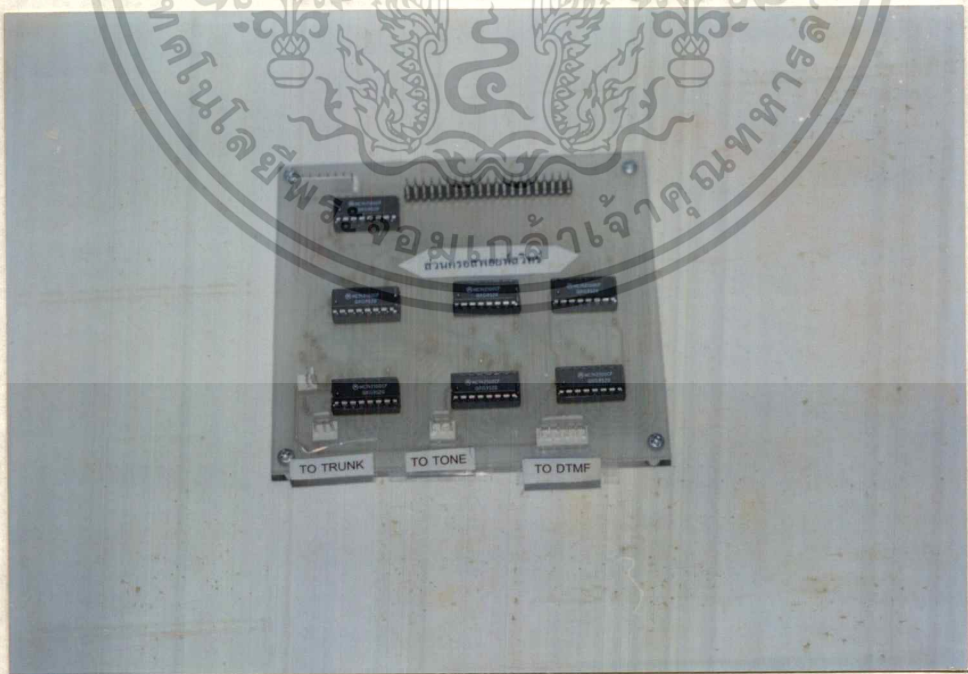
MICROCONTROLLER BOARD#1

รูปที่ 3.13 วงจรส่วนควบคุมระบบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

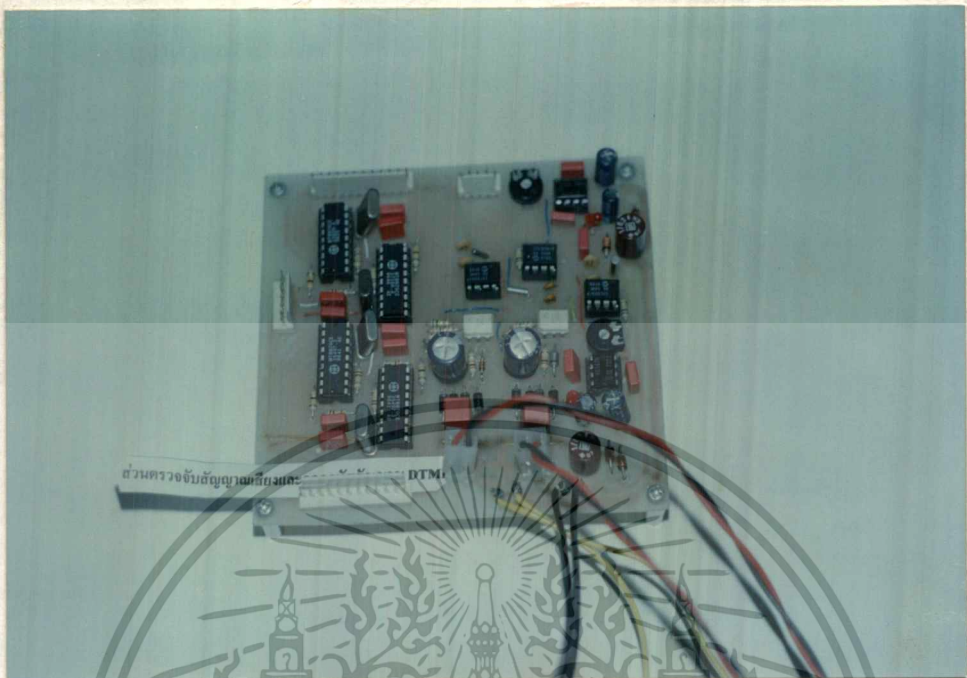


รูปที่ 3.14 แสดงส่วนอินเตอร์เฟสกับตู้สายโทรศัพท์ภายนอก

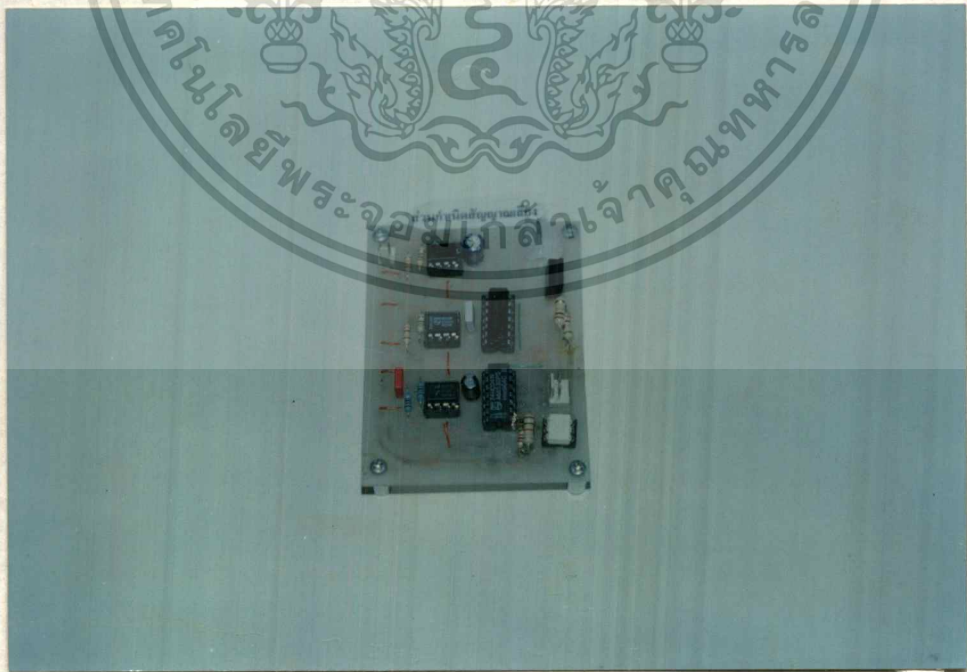


รูปที่ 3.15 แสดงส่วนครอสพอยท์สวิตช์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

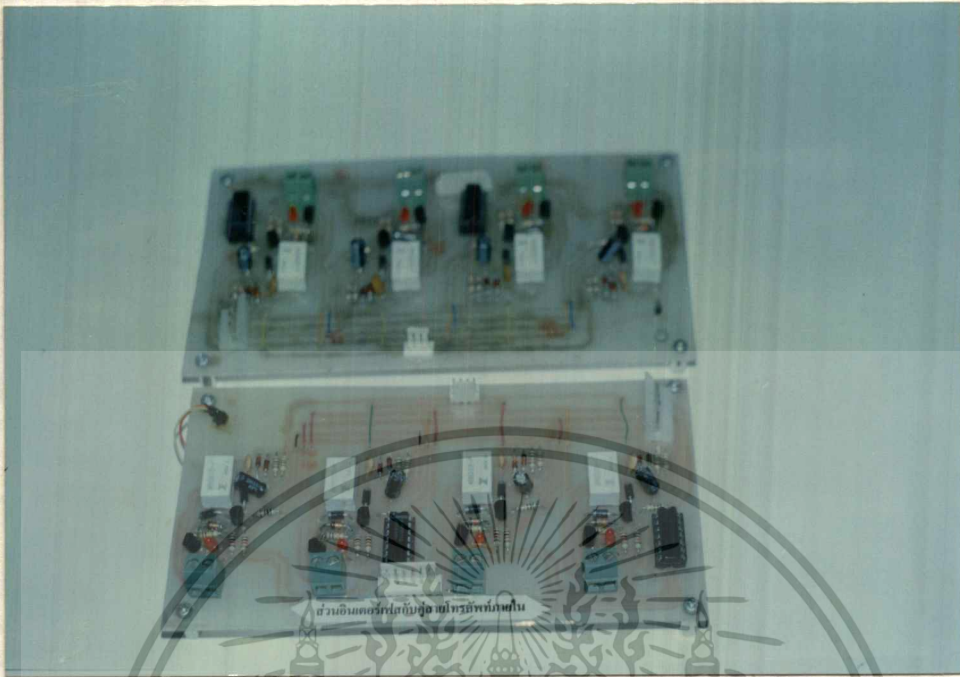


รูปที่ 3.16 ส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF

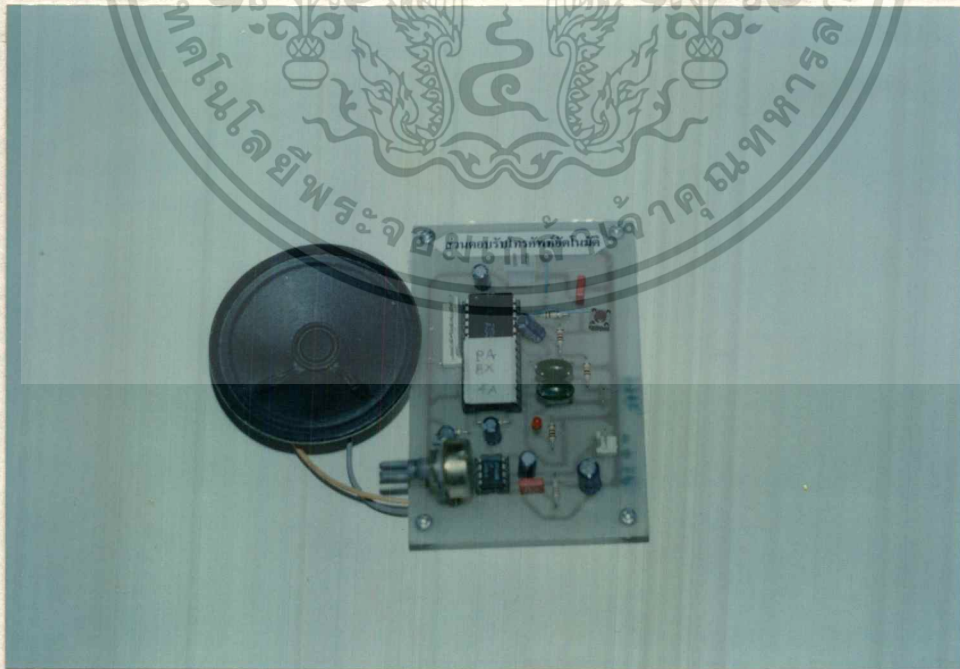


รูปที่ 3.17 ส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

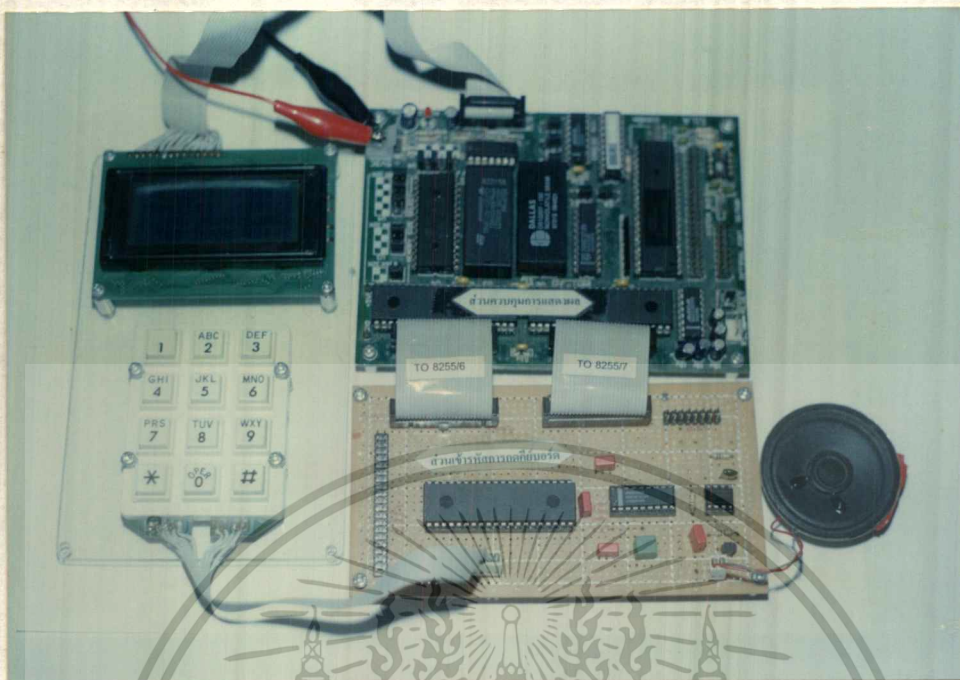


รูปที่ 3.18 ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ที่อยู่ใน

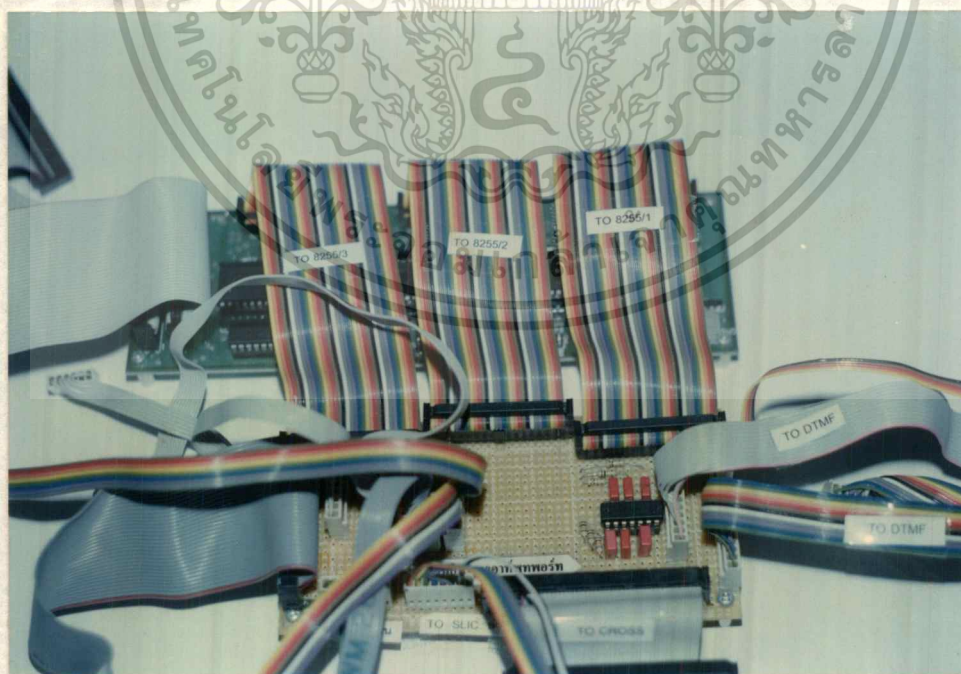


รูปที่ 3.19 ส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีควรรนำไปใช้

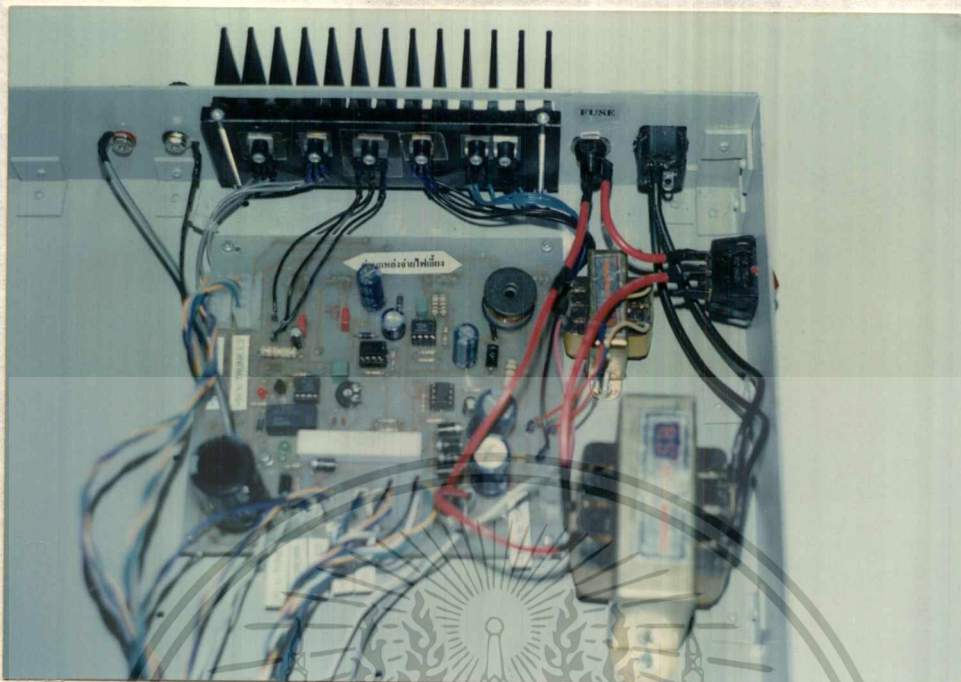


รูปที่ 3.20 ส่วนจอแสดงผล, ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ดและส่วนควบคุมการแสดงผล

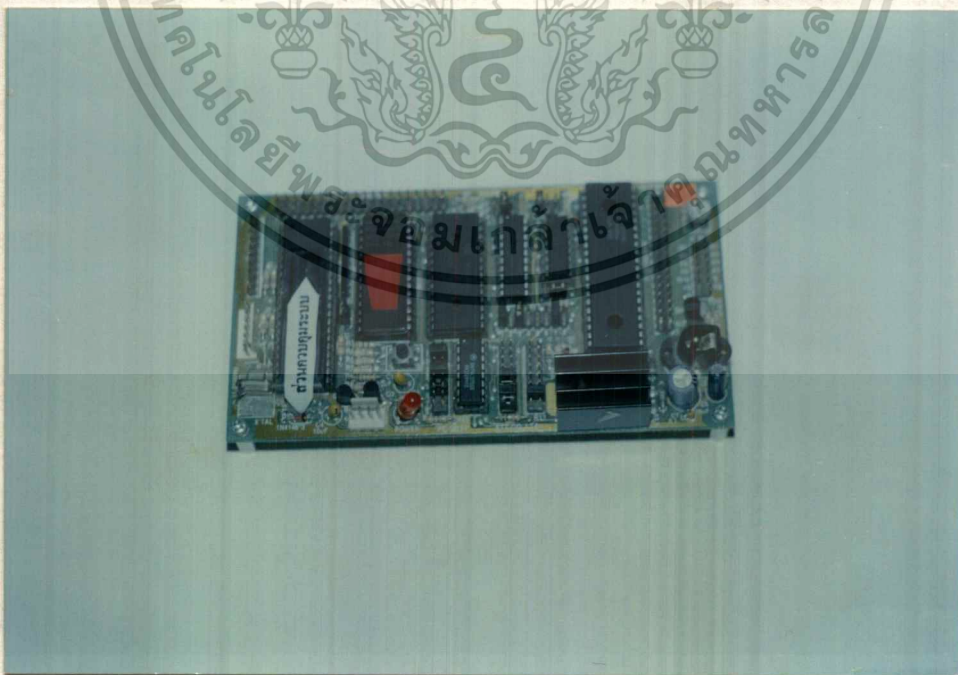


รูปที่ 3.21 ส่วนอินพุท/เอาต์พุทพอร์ต

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

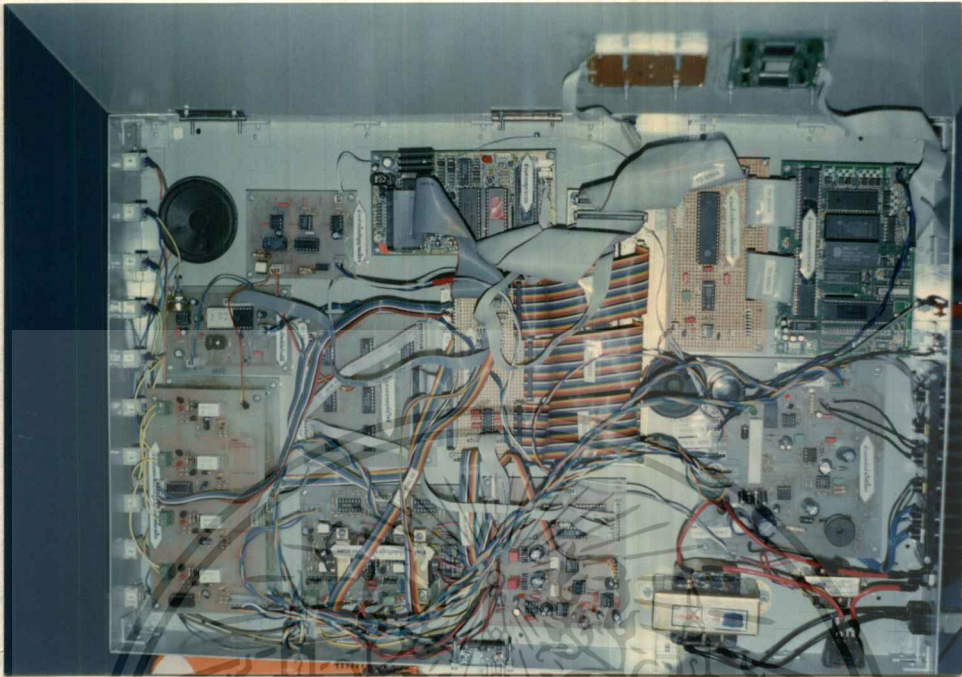


รูปที่ 3.22 ส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง



รูปที่ 3.23 ส่วนควบคุมระบบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.24 แสดงโครงงานประกอบสำเร็จภายใน



รูปที่ 3.25 แสดงโครงงานประกอบสำเร็จภายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 4

การทดลองและผลการทดลอง

การทดลองของโครงการ แบ่งเป็น 2 ขั้นตอน คือ

1. การทดลองแยกแต่ละวงจร คือจะเป็นการทดสอบแต่ละวงจรว่าจะสามารถทำงานได้ถูกต้องหรือไม่
2. การทดลองโดยรวมวงจรทุกวงจรเข้าด้วยกัน แล้วทำการควบคุมการทำงานโดยโปรแกรมภาษา Assembly ของ ไมโครคอนโทรลเลอร์ MCS-51

- การทดลองแยกแต่ละวงจร

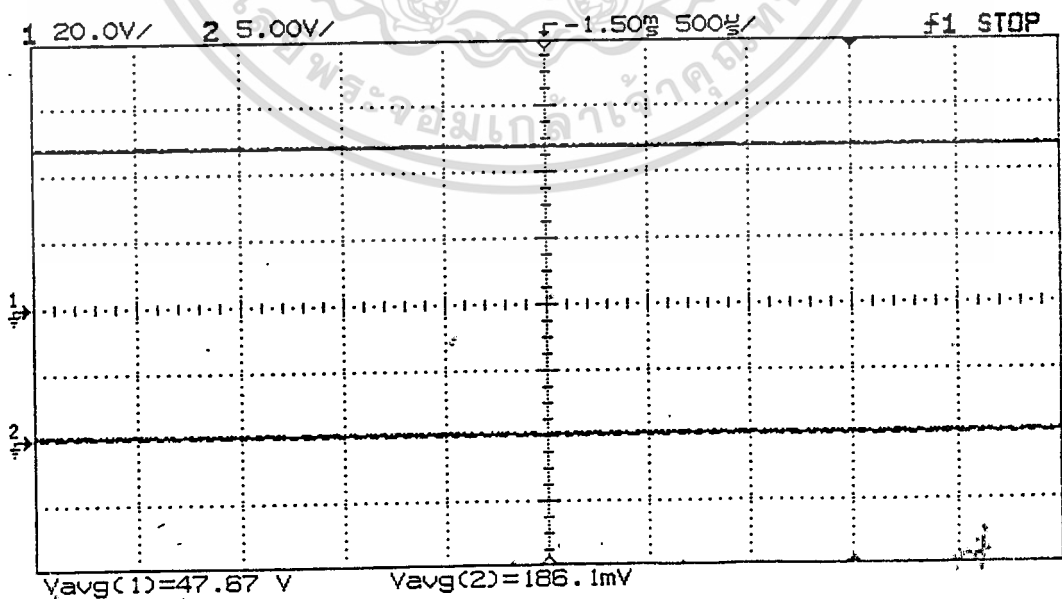
ทำการทดลองกับวงจรในส่วนต่าง ๆ ดังที่ได้กล่าวมาในบทที่ 3 ของแต่ละวงจร ดังนี้

4.1 การทดลองส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก มีดังนี้

- 4.1.1 วัดสัญญาณไฟ DC คร่อมคู่สายภายนอกขณะว่างหู (ch1) หรือไม่มีสัญญาณสั่งให้ยกหู (ch2) ดังรูปที่ 4.1
- 4.1.2 วัดสัญญาณไฟ DC คร่อมคู่สายภายนอก (ch1) ขณะที่ส่วนควบคุมสั่งให้มีการยกหู โดยส่งลोजิก "1" ไปที่ ขา CTHK (ch2) ดังรูปที่ 4.2
- 4.1.3 วัดสัญญาณแสดงสถานะการยกหูของสายนอกสายที่ 1 ได้ลोजิก "0" (ch1) และสายนอกสายที่ 2 ซึ่งวางหู ได้ลोजิก "1" (ch2) โดยวัดที่ขา STHK ดังรูปที่ 4.3
- 4.1.4 ส่งสัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมความถี่ 1.2 kHz เข้ามาจากคู่สายภายนอกแล้ววัดสัญญาณเอาต์พุตที่ได้เมื่อผ่านส่วนนี้ (คำนเซคันคาร์รี่ของหม้อแปลงอิมพีแดนซ์ 600:600) ดังรูปที่ 4.4
- 4.1.5 ส่งสัญญาณ DTMF หมายเลข 1 เข้ามาจากคู่สายภายนอกแล้ววัดเอาต์พุตที่จะไปเข้าส่วนตรวจจับสัญญาณ DTMF ดังรูปที่ 4.5

HP54645A System A.02.03

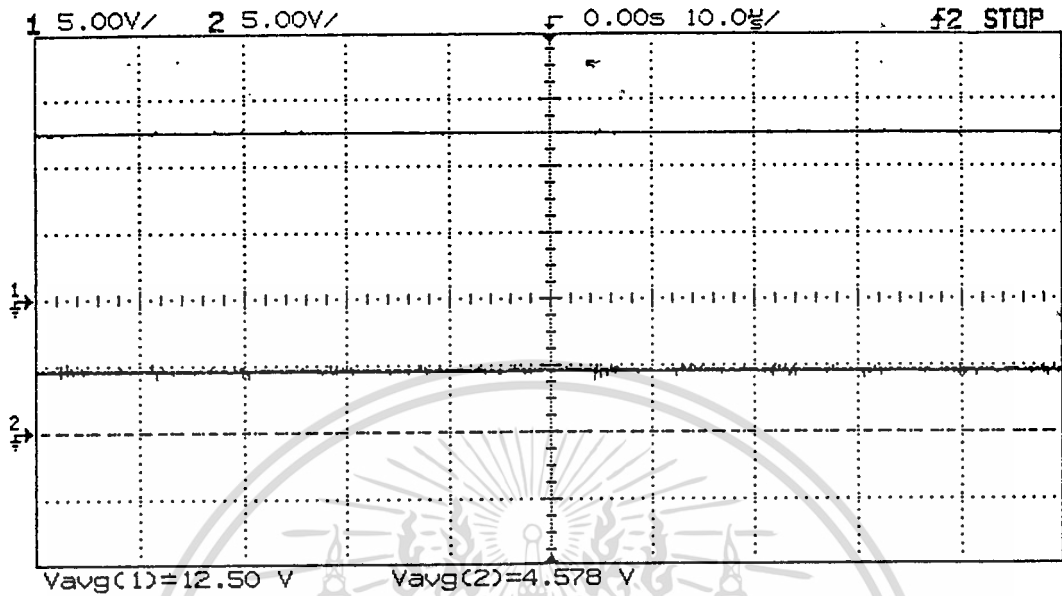
04:41:52 Wed Apr 29, 1998



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 4.1 สัญญาณไฟตรงคร่อมคู่สายภายนอกขณะวางหู ใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

HP54645A System A.02.03

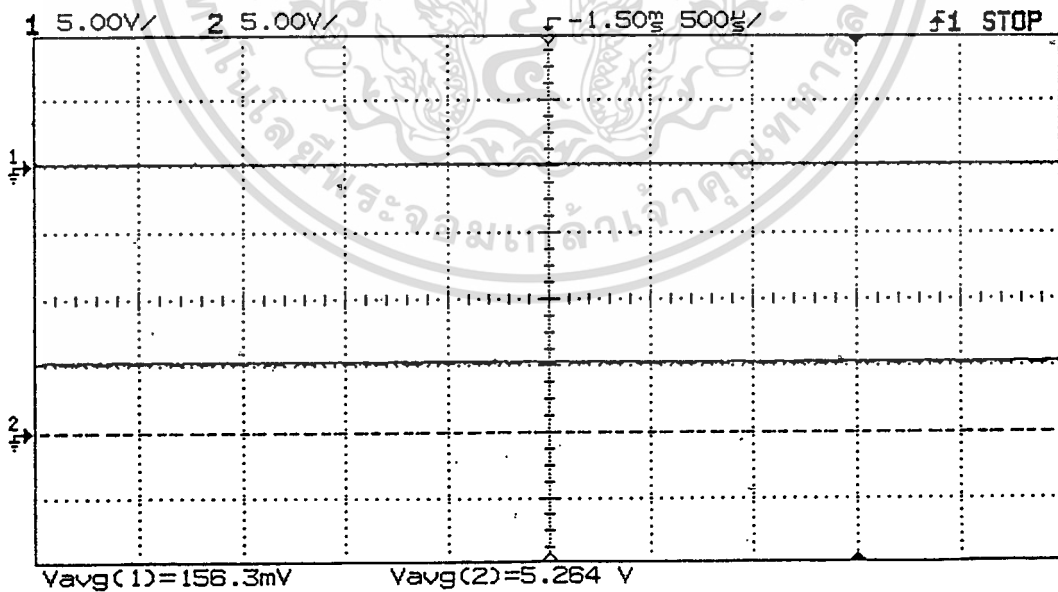
00:42:51 Mon Apr 6, 1998



รูปที่ 4.2 สัญญาณไฟตรงคร่อมคู่สายภายนอกขณะยกหู

HP54645A System A.02.03

02:45:22 Wed Apr 29, 1998

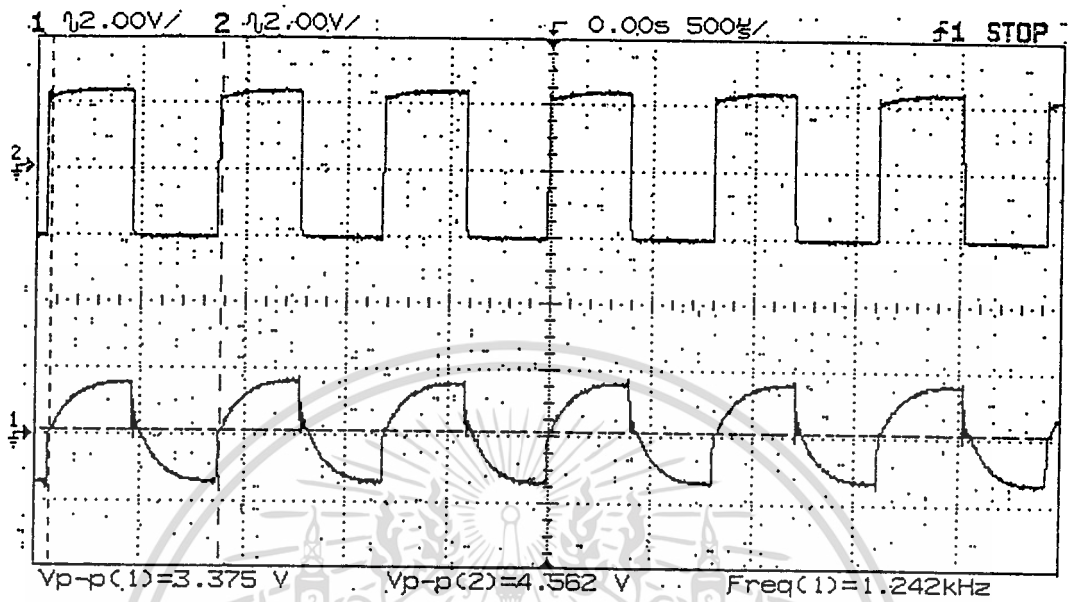


รูปที่ 4.3 สัญญาณแสดงสถานะการยกหู-วางหูของคู่สายภายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

HP54645A System A.02.03

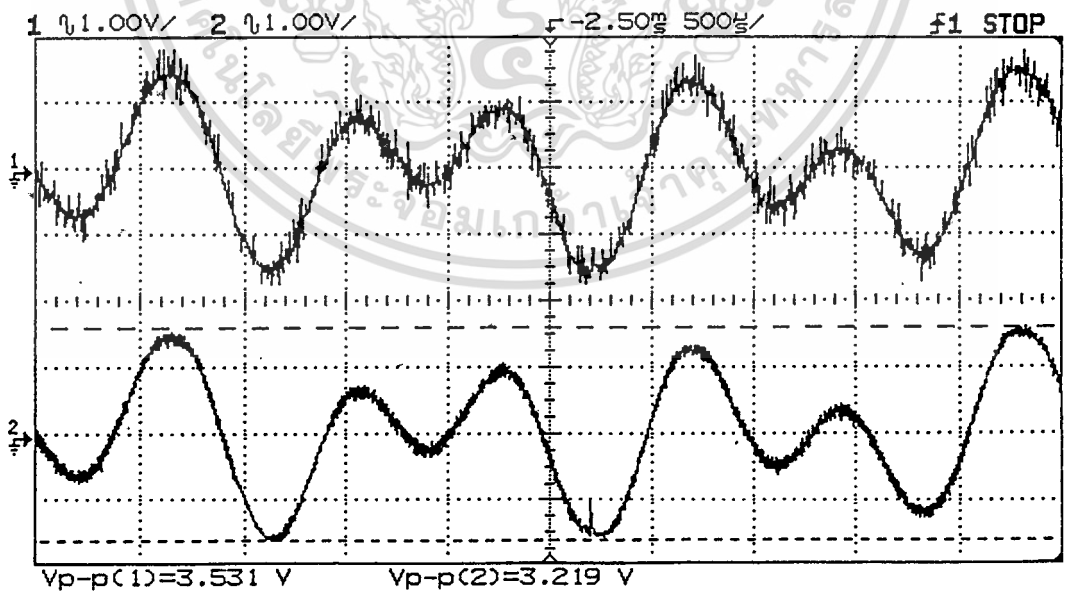
03:08:29 Mon Apr 27, 1998



รูปที่ 4.4 สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่ส่งเข้าส่วนอินเทอร์เฟซคู่สายภายนอกกับ
สัญญาณเอาต์พุตที่ออกจากส่วนอินเทอร์เฟซคู่สายภายนอก

HP54645A System A.02.03

01:47:48 Wed Apr 29, 1998

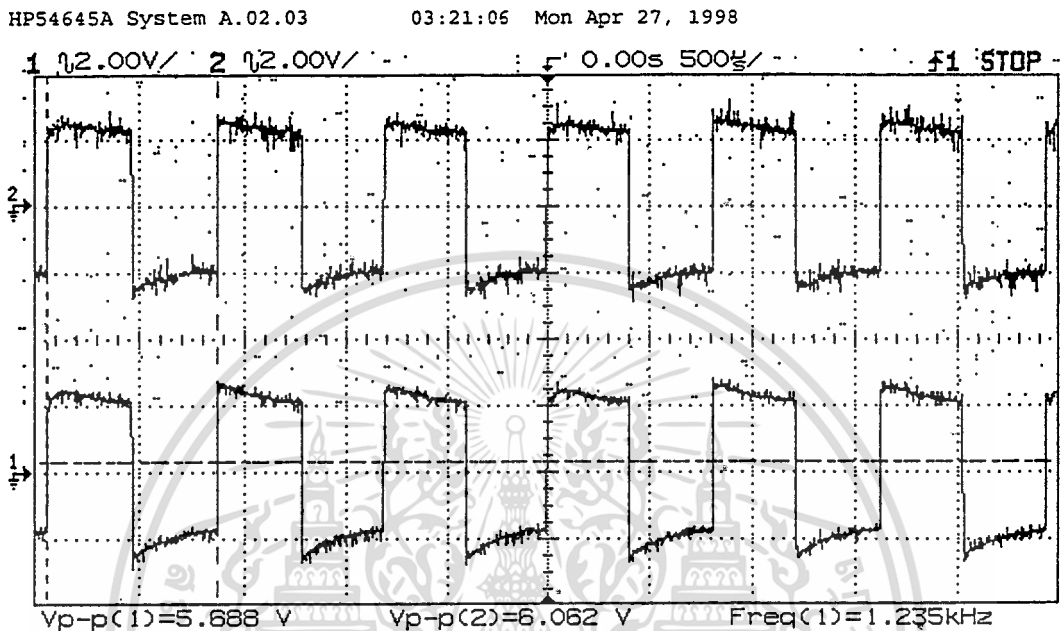


รูปที่ 4.5 สัญญาณ DTMF ที่มาจากคู่สายภายนอกกับสัญญาณ DTMF ที่ออก
จากส่วนอินเทอร์เฟซคู่สายภายนอกไปส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ใดเห็นประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 4.2 การทดลองส่วนกรองสฟอยท์สวิทช์ จะทำการส่งสัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมความถี่ 1.2 kHz เข้าไปทางขาอินพุทขาใดขาหนึ่งของไอซี 142100 (ch1) แล้ววัดสัญญาณเอาต์พุตอีกด้านหนึ่ง (ch2) เมื่อมีการสวิทช์เกิดขึ้น ดังรูปที่ 4.6



รูปที่ 4.6 สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่ส่งเข้าและออกจาก ส่วนกรองสฟอยท์สวิทช์ เมื่อมีการสวิทช์เกิดขึ้น

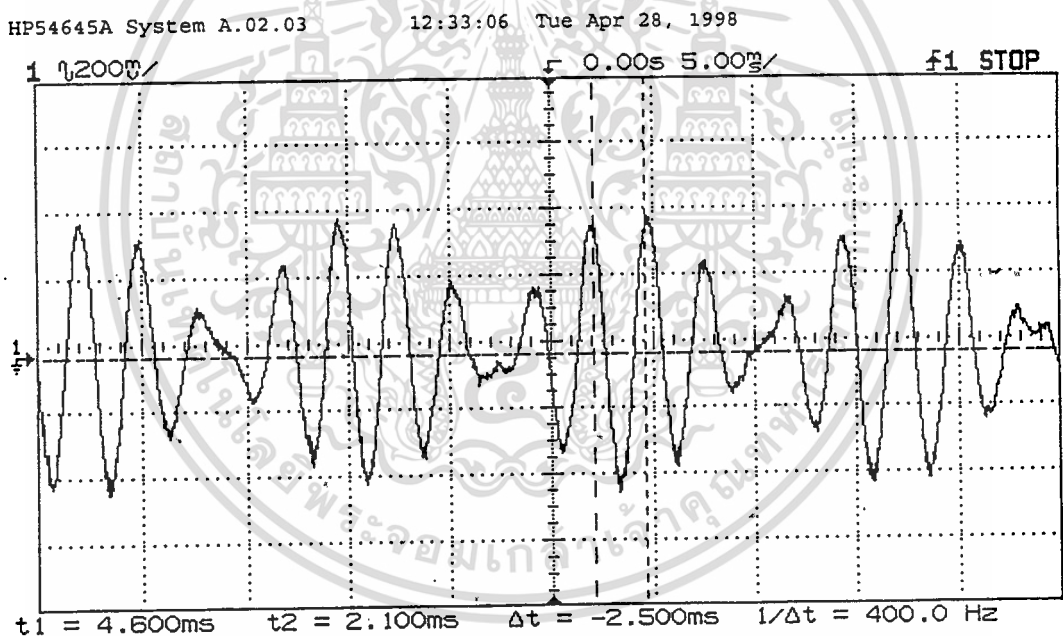
- 4.3 การทดลองส่วนตรวจจับสัญญาณเสียง มีดังนี้

4.3.1 วัดสัญญาณเรียกกลับ (Ring back tone) และสัญญาณไม่ว่าง (Busy tone) จะเป็นสัญญาณที่มอดูเลชันกันมาระหว่างสัญญาณคลื่นไซน์ความถี่ 400 Hz และความถี่ 50 Hz ดังรูปที่ 4.7

4.3.2 วัดสัญญาณเรียกกลับ (ch1) เทียบกับเอาต์พุตของไอซี NE567 ที่แสดงการตรวจพบสัญญาณที่มีความถี่ 400 Hz โดยวัดที่ขา 8 (ch2) โดยเมื่อพบสัญญาณจะเปลี่ยนจากสภาวะปกติคือลอจิก "1" เป็นลอจิก "0" ดังรูปที่ 4.8

4.3.3 วัดสัญญาณไม่ว่าง (ch1) เทียบกับเอาต์พุตของไอซี NE567 ที่แสดงการตรวจพบสัญญาณที่มีความถี่ 400 Hz โดยวัดที่ขา 8 (ch2) โดยเมื่อพบสัญญาณจะเปลี่ยนจากสภาวะปกติคือลอจิก "1" เป็นลอจิก "0" ดังรูปที่ 4.9

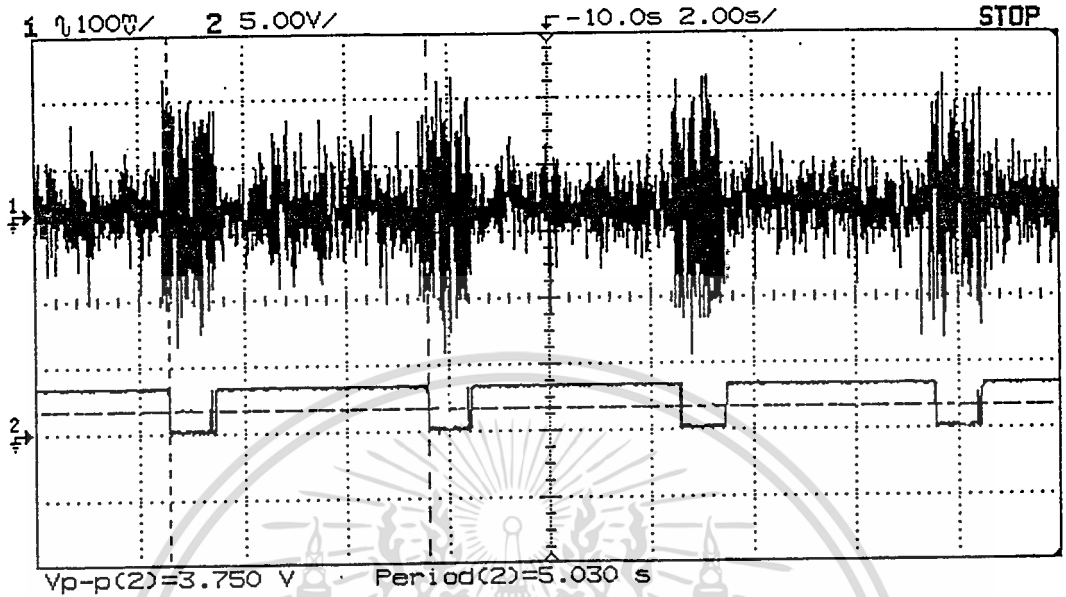
- 4.3.4 วัสดุสัญญาณที่แสดงการตรวจพบสัญญาณกระดิ่ง (Ringing signal) (ch2) โดยจะเป็นลอจิก "0" เทียบกับสัญญาณพัลส์ที่ส่งไปอินเทอร์รัพท์ส่วนควบคุมเพื่อสั่งให้ยกหูสายนอกสายที่ 1 จะเป็นพัลส์ที่มีความกว้างประมาณ 1 msec (ch1) ดังรูปที่ 4.10
- 4.3.5 วัสดุสัญญาณที่ส่งไปอินเทอร์รัพท์เมื่อพบสัญญาณกระดิ่งจากสายนอกสายที่ 1 (ch1) กับสัญญาณสั่งให้มีการยกหู (ch2) ดังรูปที่ 4.11
- 4.3.6 วัสดุสัญญาณที่แสดงการตรวจพบสัญญาณกระดิ่ง (Ringing signal) (ch2) โดยจะเป็นลอจิก "0" เทียบกับสัญญาณพัลส์ที่ส่งไปอินเทอร์รัพท์ส่วนควบคุมเพื่อสั่งให้ยกหูสายนอกสายที่ 2 จะเป็นพัลส์ที่มีความกว้างประมาณ 0.2 msec (ch1) ดังรูปที่ 4.12
- 4.3.7 วัสดุสัญญาณที่ส่งไปอินเทอร์รัพท์เมื่อพบสัญญาณกระดิ่งจากสายนอกสายที่ 2 (ch1) กับสัญญาณสั่งให้มีการยกหู (ch2) ดังรูปที่ 4.13



รูปที่ 4.7 สัญญาณโทนหรือสัญญาณเรียกกลับและสัญญาณไม่ว่าง

HP54645A System A.02.03

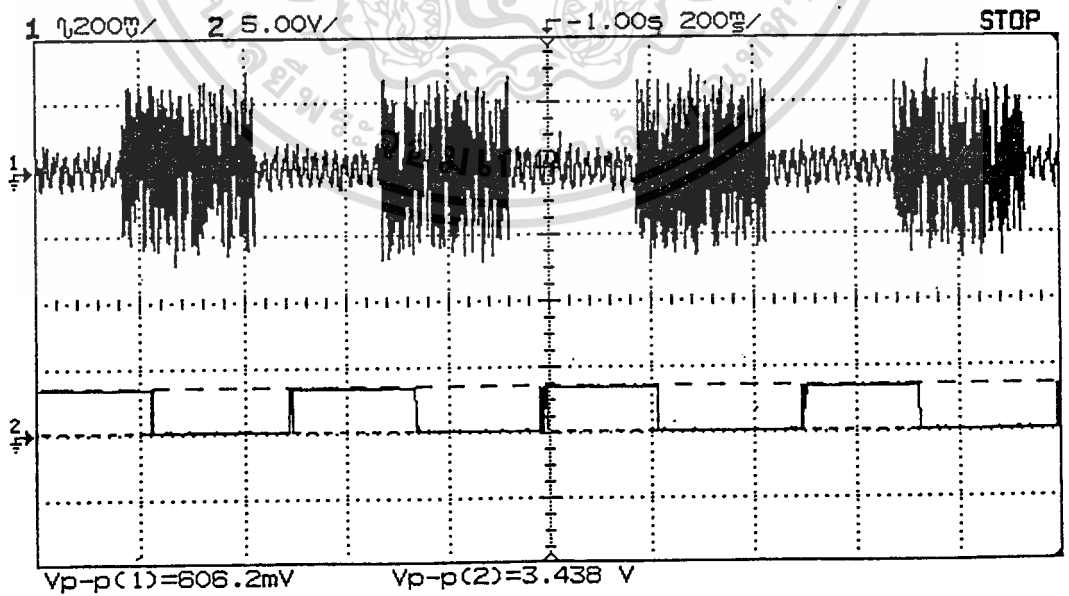
01:10:39 Mon Apr 6, 1998



รูปที่ 4.8 สัญญาณเวียนกลับและสัญญาณแสดงการตรวจพบสัญญาณโทนความถี่ 400 Hz

HP54645A System A.02.03

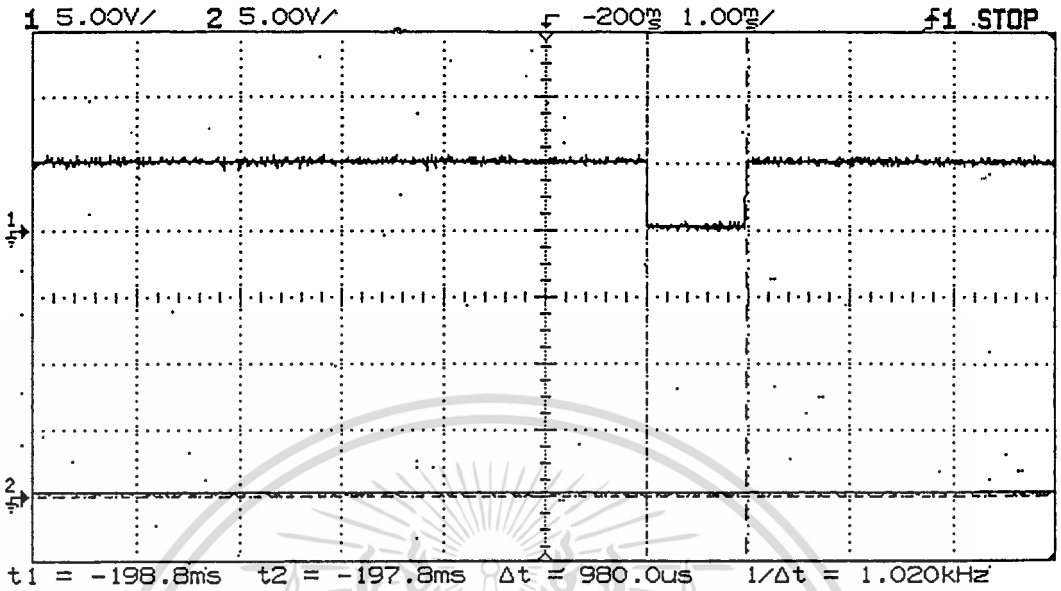
05:38:52 Sun Apr 5, 1998



เอกสารนี้เป็นเอกสารรูปที่ 4.9 สัญญาณไม่ว่างและสัญญาณแสดงการตรวจพบสัญญาณโทนความถี่ 400 Hz ด้านกรรค่า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

HP54645A System A.02.03

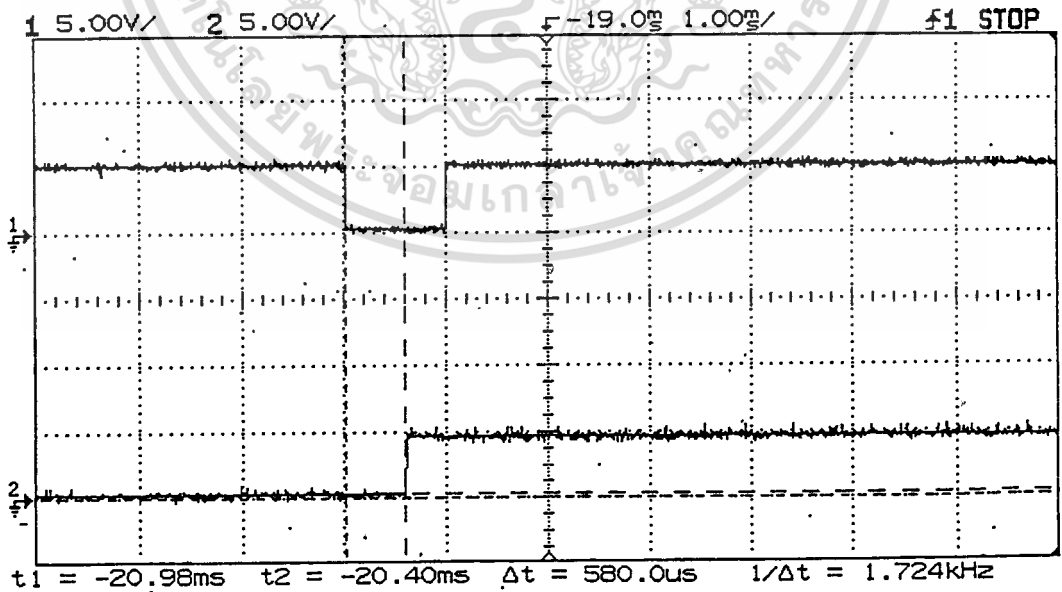
13:54:00 Tue Apr 28, 1998



รูปที่ 4.10 สัญญาณอินเทอร์รัพท์และสัญญาณตรวจพบสัญญาณกระตุ้นของสายนอกสายที่ 1

HP54645A System A.02.03

14:07:36 Tue Apr 28, 1998

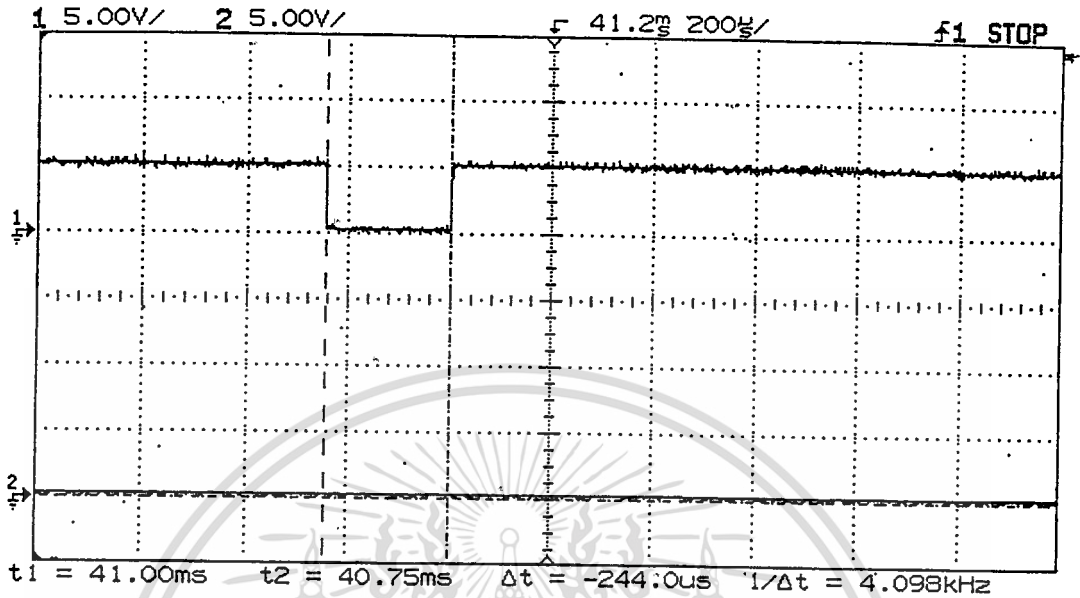


รูปที่ 4.11 สัญญาณอินเทอร์รัพท์และสัญญาณสั่งให้ยกหูของสายนอกสายที่ 1

เอกสารนี้เป็นเอกสาร... ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

HP54645A System A.02.03

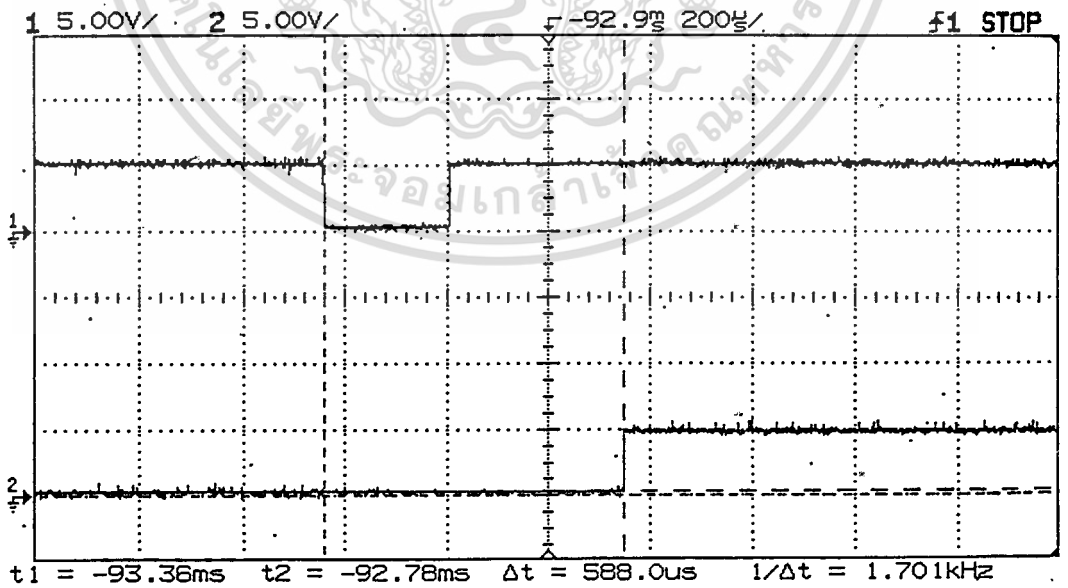
13:58:38 Tue Apr 28, 1998



รูปที่ 4.12 สัญญาณอินเทอร์รัพท์และสัญญาณตรวจพบสัญญาณกระดิ่งของสายนอกสายที่ 2

HP54645A System A.02.03

14:13:05 Tue Apr 28, 1998



รูปที่ 4.13 สัญญาณอินเทอร์รัพท์และสัญญาณสั่งให้ยกหูของสายนอกสายที่ 2

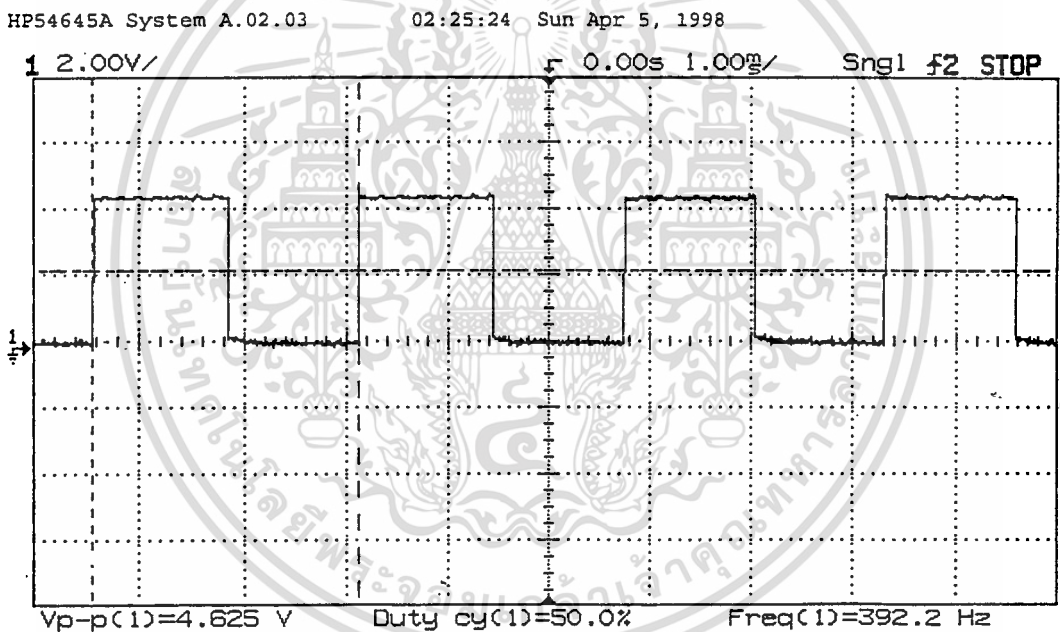
เอกสารนี้เป็นเอกสารรูปที่ 4.13 สัญญาณอินเทอร์รัพท์และสัญญาณสั่งให้ยกหูของสายนอกสายที่ 2 โยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.4 การทดลองส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง มีดังนี้

4.4.1 วัดสัญญาณพร้อมกดเลขหมาย (Dial tone) ที่สร้างมาจากไอซี 555 ตัวที่ 2 ซึ่งเป็นสัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่มีความถี่ประมาณ 400 Hz ดังรูปที่ 4.14

4.4.2 วัดสัญญาณควบคุมช่วงเวลาตั้ง-หยุดของสัญญาณเรียกกลับ หรือขาเอาต์พุทของไอซี 555 ตัวที่ 1 (ch1) ซึ่งจะควบคุมให้สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมมีความถี่ 400 Hz ดังหยุดตามเวลาที่ตั้งไว้ และนำไปใช้เป็นสัญญาณเรียกกลับ (ch2) ดังรูปที่ 4.15

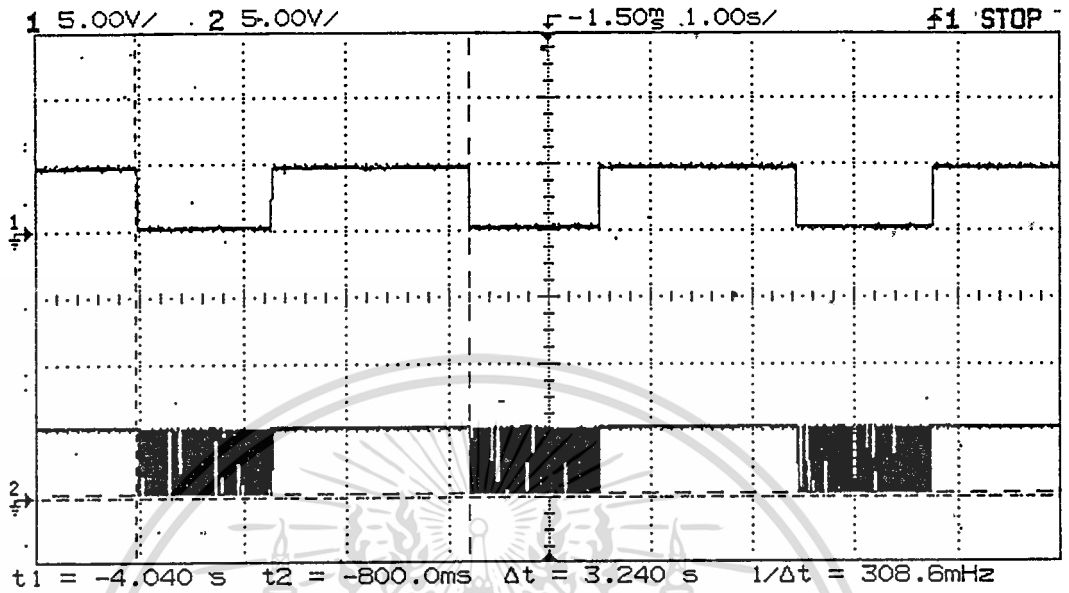
4.4.3 วัดสัญญาณควบคุมช่วงเวลาตั้ง-หยุดของสัญญาณไม่ว่าง หรือขาเอาต์พุทของไอซี 555 ตัวที่ 3 (ch1) ซึ่งจะควบคุมให้สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมมีความถี่ 400 Hz ดังหยุดตามเวลาที่ตั้งไว้ และนำไปใช้เป็นสัญญาณไม่ว่าง (ch2) ดังรูปที่ 4.16



รูปที่ 4.14 สัญญาณพร้อมกดเลขหมาย (Dial tone)

HP54645A System A.02.03

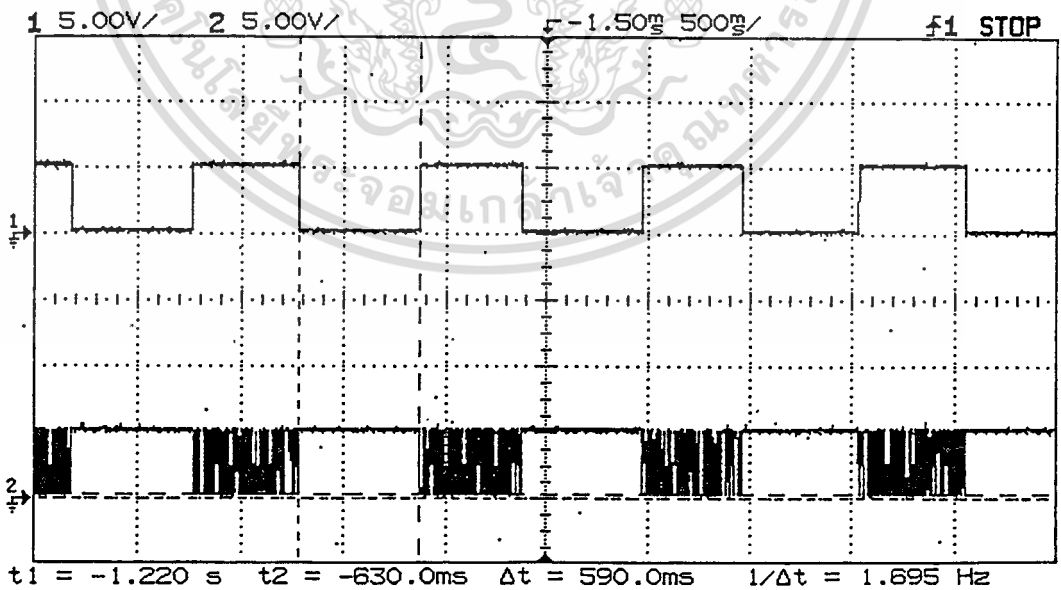
14:26:37 Tue Apr 28, 1998



รูปที่ 4.15 สัญญาณเรียกกลับ (Ring back tone)

HP54645A System A.02.03

14:20:38 Tue Apr 28, 1998

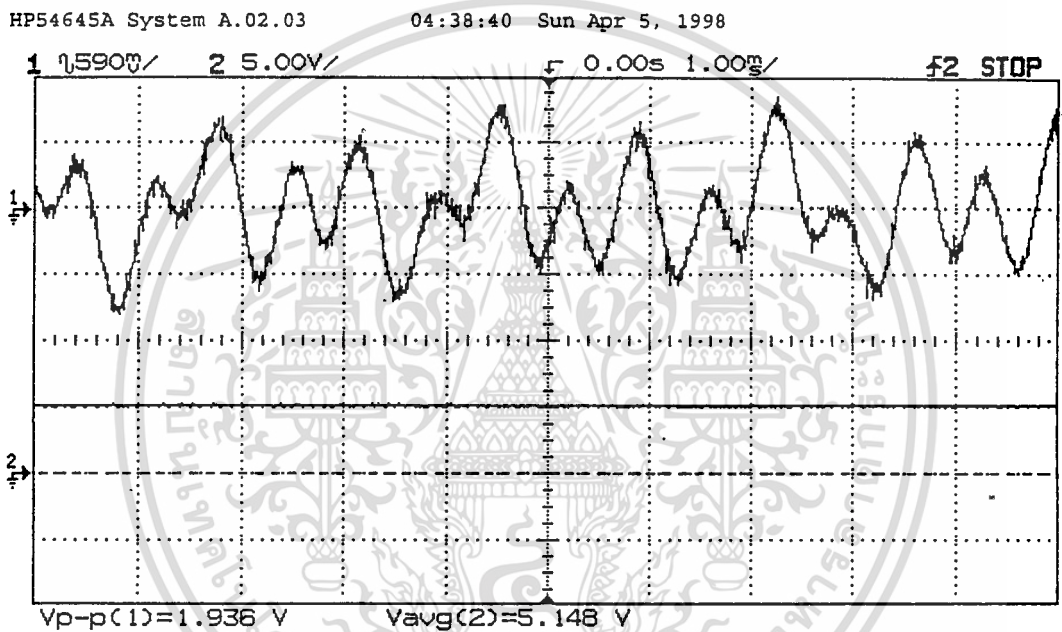


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 4.16 สัญญาณไม่ว่าง (Busy tone)
 สัญญาณไม่ว่าง (Busy tone) นี้จะส่งมาเมื่อคุณกดปุ่มเรียกสายหรือกดปุ่มโอนสายไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.5 การทดลองส่วนถอดรหัสสัญญาณ DTMF มีดังนี้

4.5.1 วัดสัญญาณ DTMF หมายเลข "1" (ch1) เทียบกับสัญญาณที่ขา STD ของไอซี MT8870 ซึ่งเป็นสัญญาณแสดงการตรวจพบสัญญาณ DTMF (ch2) จะเห็นว่าเมื่อมีการกดเลขหมายสัญญาณที่ขา STD จะเป็นลอจิก "1" ดังรูปที่ 4.17

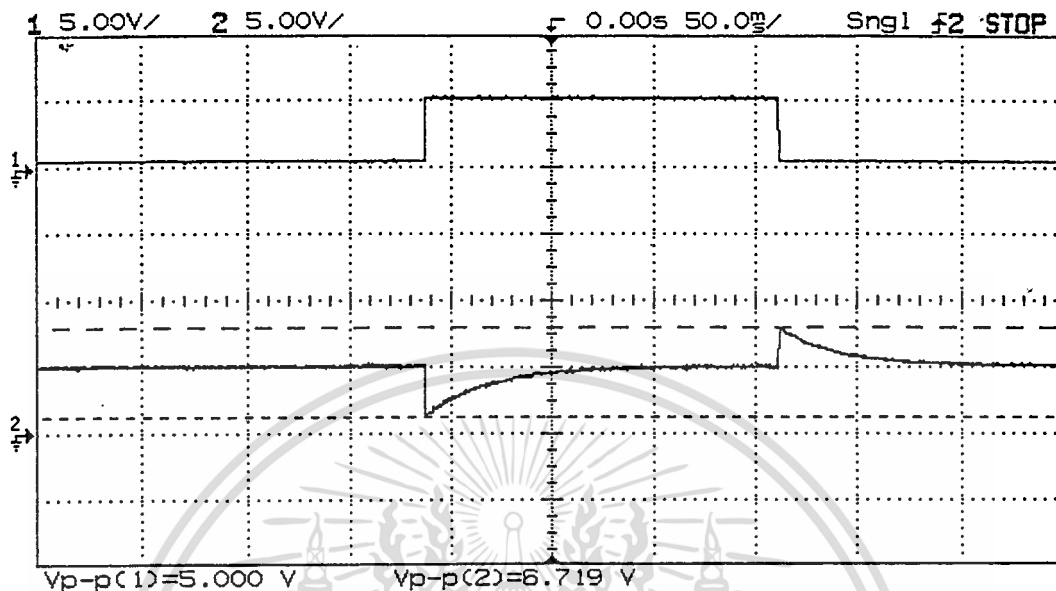
4.5.2 วัดสัญญาณที่ขา STD (ch1) เทียบกับสัญญาณที่นำไปอินเทอร์รัพท์ส่วนควบคุมระบบเพื่อบอกว่าการกดเลขหมายแล้ว (ch2) ซึ่งสัญญาณอินเทอร์รัพท์นี้จะทำงานที่พัลส์โลว์ ดังรูปที่ 4.18



รูปที่ 4.17 สัญญาณ DTMF หมายเลข "1" และสัญญาณแสดงการตรวจพบ DTMF ที่ขา STD

HP54645A System A.02.03

06:01:07 Sun Apr 5, 1998



รูปที่ 4.18 สัญญาณแสดงการตรวจพบ DTMF และสัญญาณอินเตอร์รัพท์

4.6 การทดลองส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน

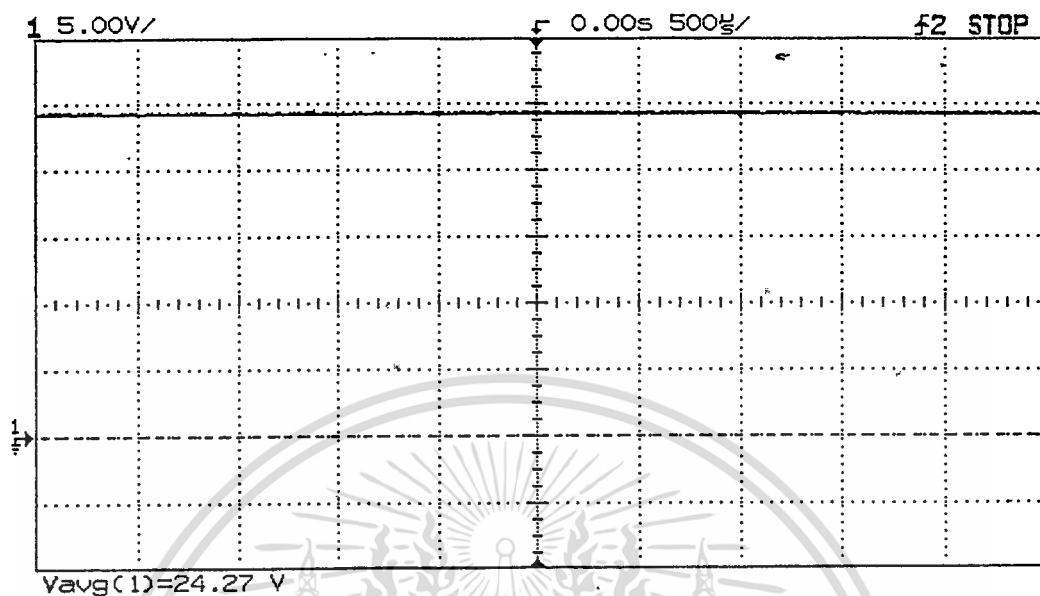
4.6.1 วัดสัญญาณไฟ DC ที่คร่อมคู่สายภายในขณะที่วางหูอยู่ ซึ่งจะมีค่า 24 V ดังรูปที่ 4.19

4.6.2 วัดสัญญาณไฟ DC ที่คร่อมคู่สายภายในขณะที่ยกหู (ch1) ซึ่งจะมีค่าประมาณ 6 V และวัดสัญญาณแสดงสถานะการยกหู-วางหูของคู่สายใน (SEHK:ch2) ซึ่งจะมีค่าเป็นลอจิก "0" เมื่อมีการยกหูขึ้น ดังรูปที่ 4.20

4.6.3 วัดสัญญาณ CRG หรือสัญญาณควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่งไปที่คู่สายภายใน (ch1) เทียบกับสัญญาณกระดิ่งที่วัดที่คู่สายภายใน (ch2) จะเห็นว่าเมื่อสัญญาณควบคุมเป็นลอจิก "1" สัญญาณกระดิ่งจะถูกส่งไปที่คู่สายภายในในช่วงเวลาเดียวกับสัญญาณเรียกกลับ ดังรูปที่ 4.21

HP54645A System A.02.03

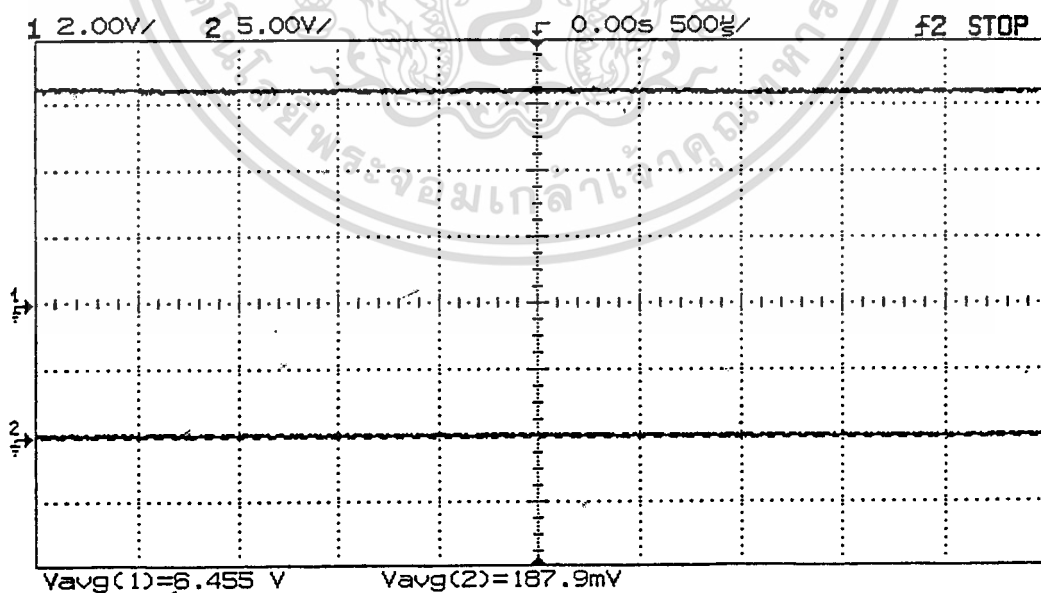
03:17:57 Sun Apr 5, 1998



รูปที่ 4.19 สัญญาณไฟตรงรอมคู่สุดท้ายภายในขณะวางหู

HP54645A System A.02.03

03:30:53 Sun Apr 5, 1998



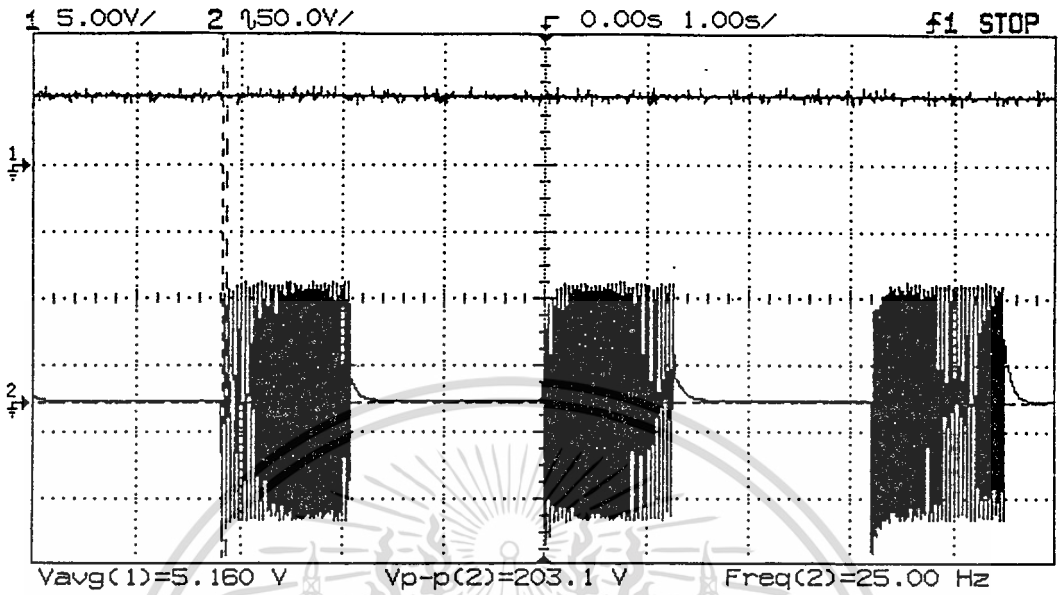
รูปที่ 4.20 สัญญาณไฟตรงรอมคู่สุดท้ายภายในขณะยกหูและสัญญาณแสดงสถานะการยกหู

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ผู้ใช้ผู้ใดเห็นจำเป็นต้องแจ้งเจ้าหน้าที่ด้านการศึกษา

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

HP54645A System A.02.03

11:48:49 Tue Apr 28, 1998

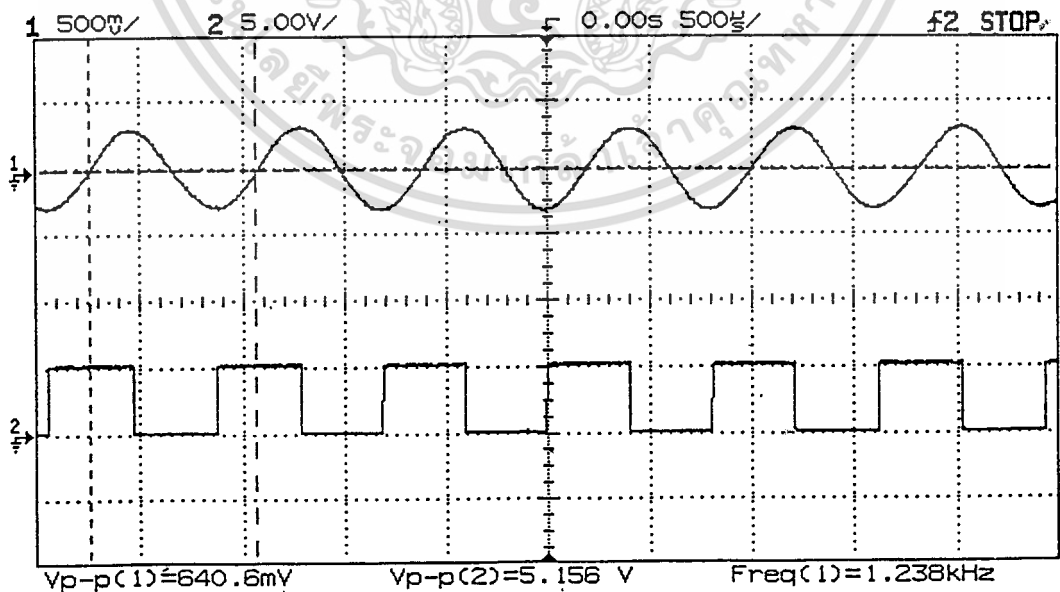


รูปที่ 4.21 สัญญาณควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่งและสัญญาณกระดิ่ง

4.7 การทดลองส่วนตอบรับอัตโนมัติ จะทำการบันทึกสัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมความถี่ 1.2 kHz (ch1) เข้าไปในไอซีบันทึกเสียง ISD1420 แล้วทำการเพลย์สัญญาณที่บันทึกออกมา (ch2) ดังรูปที่ 4.22

HP54645A System A.02.03

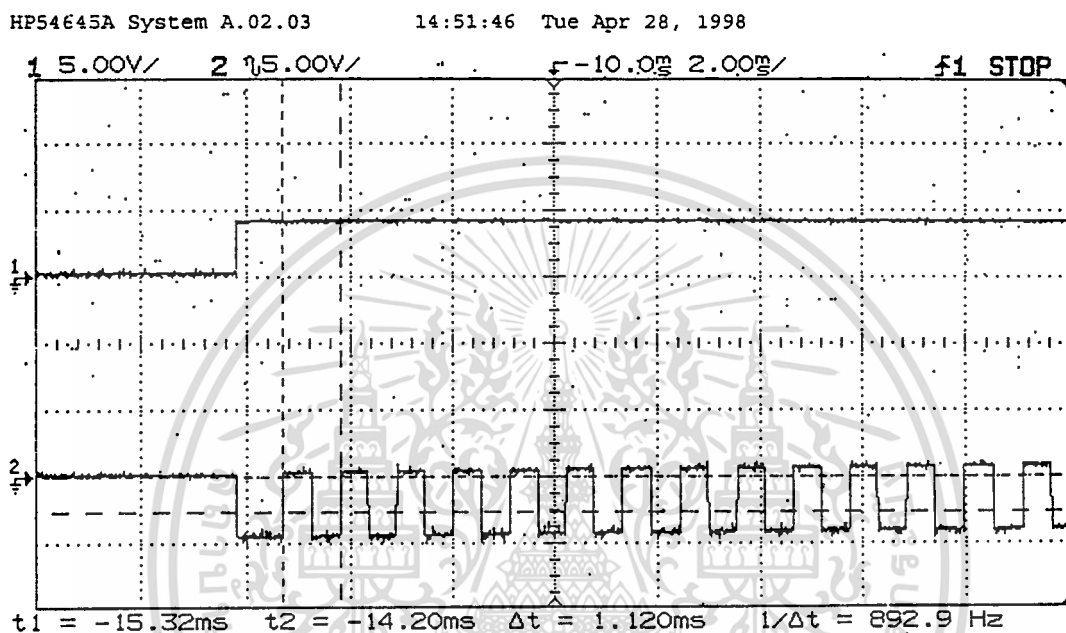
06:44:53 Sun Apr 5, 1998



เอกสารนี้เป็นเอกสารรูปที่ 4.22 สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่บันทึกและเล่นกลับออกมาจากไอซี ISD1420 ระเบียบข้อดำเนินการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.8 การทดลองส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ด จะทำการวัดสัญญาณ DA (Data available) ของไอซี 74C922 ซึ่งเป็นขาที่แสดงว่ามีการกดคีย์บอร์ดเกิดขึ้น (ch1) และวัดสัญญาณเสียงที่สร้างจากไอซี 555 เพื่อแสดงว่ามีการกดคีย์บอร์ด (ch2) จะเห็นว่าเมื่อขา DA เป็นลอจิก "1" หรือมีการกดคีย์ จะไปทำให้ไอซี 555 ทำงาน เกิดเสียงขึ้นความถี่ประมาณ 900 Hz ดังรูปที่ 4.23



รูปที่ 4.23 สัญญาณจากขา DA ของไอซี 74C922 และสัญญาณเสียงของการกดคีย์บอร์ด

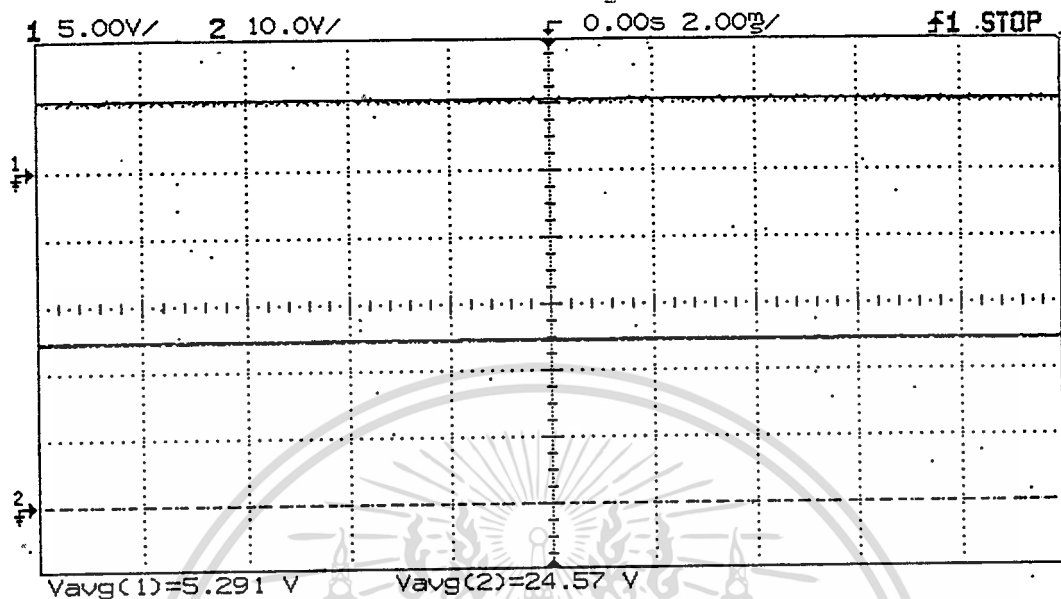
4.9 การทดลองส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง มีดังนี้

4.9.1 วัดสัญญาณไฟ DC ที่สร้างขึ้น ได้แก่ 5V และ 24V ดังรูปที่ 4.24

4.9.2 วัดสัญญาณเอาต์พุตจากไอซี 555 (ch1) ซึ่งนำไปใช้ในการสร้างสัญญาณกระดิ่ง ซึ่งเป็นคลื่นสี่เหลี่ยมที่มีความถี่ 25 Hz เทียบกับสัญญาณกระดิ่งซึ่งเป็นสัญญาณกระแสสลับความถี่ 25 Hz เช่นกัน และมีแอมพลิจูด ประมาณ 90 โวลท์ พีก ทู พีก (100 Vp-p) ดังรูปที่ 4.25

HP54645A System A.02.03

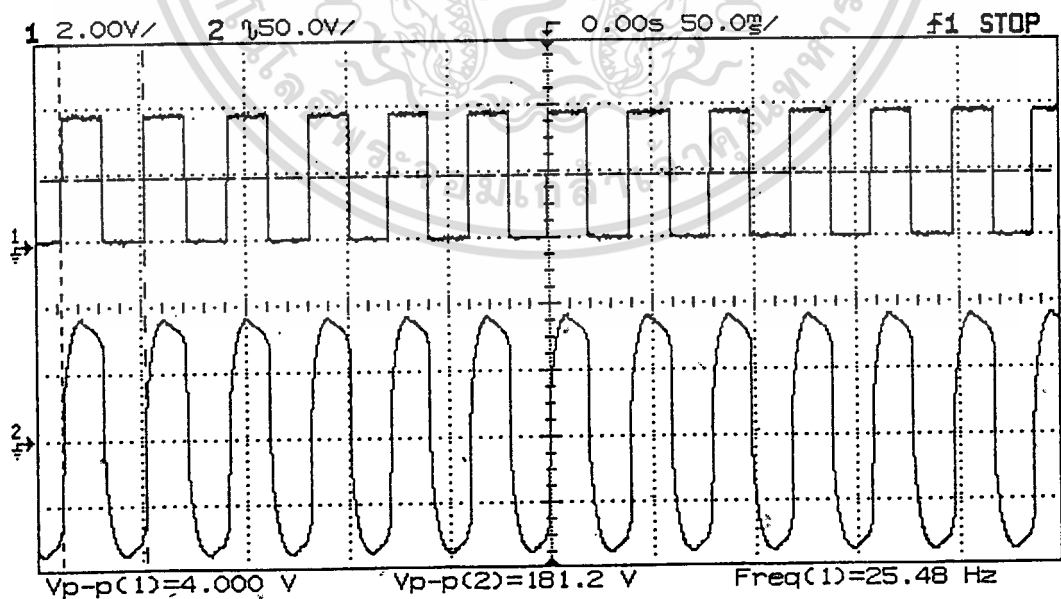
13:12:49 Tue Apr 28, 1998



รูปที่ 4.24 สัญญาณไฟตรง 5V และ 24V จากแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง

HP54645A System A.02.03

11:28:06 Tue Apr 28, 1998



เอกสารนี้เป็นเอกสารรูปที่ 4.25 สัญญาณคลื่นสี่เหลี่ยมที่สร้างจากไอซี 555 และสัญญาณกระดิ่งใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- การทดลองโดยรวมวงจรทุกวงจรเข้าด้วยกัน แล้วทำการควบคุมการทำงานโดยโปรแกรม

ในส่วนจะเป็นการทดลองโทรเข้า - โทรออก และการใช้ฟังก์ชันพิเศษต่าง ๆ เช่นการ โอนสาย พักสาย ประชุม 3 สาย และการฝากเลขหมายกรณีที่อยู่สายภายใน ไม่มีคนรับสาย

4.10 ขั้นตอนการทดลองการ โทรเข้า

4.10.1 สายนอกส่งสัญญาณกระดิ่งเข้ามาที่เครื่องชุมสาย

4.10.2 เครื่องชุมสายจะทำการยกหูอัตโนมัติ และส่งข้อความ “ ที่นี้คณะวิศวกรรมศาสตร์ กรุณาจดหมายเลขภายใน ”

4.10.3 ผู้ที่โทรเข้ามาจะทำการกดเลขหมายของกลุ่มสายภายในได้แก่ หมายเลข 1-8

4.10.4 เครื่องชุมสายจะส่งสัญญาณกระดิ่งไปกลุ่มสายภายในที่ถูกเรียก และส่งสัญญาณเรียกกลับ ไปกลุ่มสายภายนอก

4.10.5 เมื่อกลุ่มสายภายในมีผู้รับสาย เครื่องจะตัดต่อครอสพอยท์สวิตซ์ให้สามารถสนทนากันได้

4.11 ขั้นตอนการทดลองการ โทรออก

4.11.1 กลุ่มสายภายในยกหูโทรศัพท์ เครื่องส่งสัญญาณพร้อมให้กดเลขหมาย

4.11.2 ผู้ใช้กด “9” เพื่อตัดออกสายนอก เครื่องสั่งให้กลุ่มสายภายในตัดออกสายนอก

4.11.3 ผู้ใช้กดเลขหมายปลายทาง และสนทนากันต่อไป

4.12 ขั้นตอนการ โอนสาย

4.12.1 เมื่อมีการโทรเข้ามาของกลุ่มสายภายนอก และสนทนาสายในสายใดสายหนึ่งแล้ว เมื่อสายในต้องการโอนสายก็จะวางหู

4.12.2 ผู้ใช้กลุ่มสายภายในกด “*” ตามด้วยหมายเลขห้องที่ต้องการจะโอนสายนอกไปให้

4.12.3 เครื่องจะส่งสัญญาณกระดิ่งไปกลุ่มสายภายในที่จะโอนสายไป

4.12.4 เมื่อกลุ่มสายในยกหู เครื่องจะโอนสายนอกไปให้กลุ่มสายภายในผู้นั้น

4.13 ขั้นตอนการ พักสาย

4.13.1 เมื่อมีการโทรเข้ามาของกลุ่มสายภายนอก และสนทนาสายในสายใดสายหนึ่งแล้ว เมื่อสายในต้องการพักสายก็จะวางหู

4.13.2 เมื่อผู้ใช้กลุ่มสายภายในต้องการจะสนทนากับสายนอกอีกครั้งก็จะกด “#” เครื่องก็จะทำการตัดต่อสายนอกให้อีกครั้ง

4.14 ขั้นตอนการประชุม 3 สาย

4.14.1 เมื่อมีการโทรเข้ามาของกลุ่มสายภายนอก และสนทนาสายในสายใดสายหนึ่งแล้ว เมื่อสายในต้องการประชุม 3 สายก็จะวางหู

4.14.2 ผู้ใช้กลุ่มสายภายในกด “* * ” ตามด้วยหมายเลขห้องที่ต้องการจะประชุม 3 สายด้วยอีกสายหนึ่ง

4.14.3 เครื่องจะส่งสัญญาณกระดิ่งไปกลุ่มสายภายในที่จะประชุม 3 สายด้วย เมื่อสายในยกหู เครื่องจะทำการประชุม 3 สายกับกลุ่มสายภายนอกนั้นให้

4.15 ขั้นตอนการทดลองการฝากเลขหมาย

4.15.1 เมื่อมีการโทรเข้ามาของกลุ่มสายภายนอก แล้วคู่สายภายในไม่มีคนรับสายภายในเวลา 10 วินาที เครื่องส่งข้อความ “ กดหมายเลขภายในเพื่อเรียกอีกครั้ง หรือฝากหมายเลขโทรกลับโดยกด * ตามด้วยหมายเลขและ # ”

4.15.2 ผู้ที่โทรเข้ามาสามารถจะเลือกว่าจะเรียกสายในต่อไปโดยกดหมายเลขภายในอีกครั้ง

4.15.3 หากผู้โทรเข้ามาไม่เรียกสายในอีกครั้ง สามารถฝากเลขหมายให้ติดต่อกลับ โดยกด “*” ตามด้วยหมายเลข แล้วจบด้วย “#” เช่น “ * 152670766 # ”

4.16 ขั้นตอนการตรวจสอบเลขหมายติดต่อกลับ

4.16.1 ผู้ใช้คู่สายภายในสามารถตรวจสอบหมายเลขติดต่อกลับจากคู่สายนอกของตน ได้โดยการกดเป็นคีย์ที่ตัวเครื่องชุมสาย

4.16.2 เริ่มต้นด้วยการกดเลขห้องของตัวเอง จะปรากฏหน้าจอเมนูหลัก

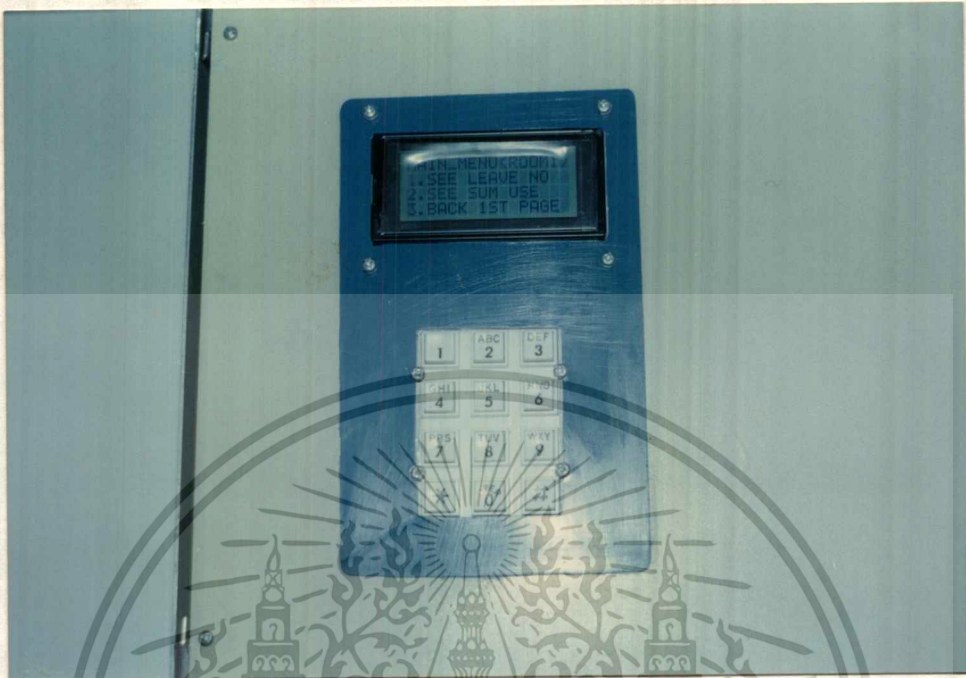
4.16.3 เลือกเมนู “SEE LEAVING NO.” จะปรากฏเลขหมายที่ติดต่อกลับ พร้อมทั้งเวลาการฝากเลขหมาย

4.16.4 กดคีย์ “*” หรือ “#” เพื่อดูเลขหมายถัดไปหรือ เลขหมายก่อนหน้า ตามลำดับ

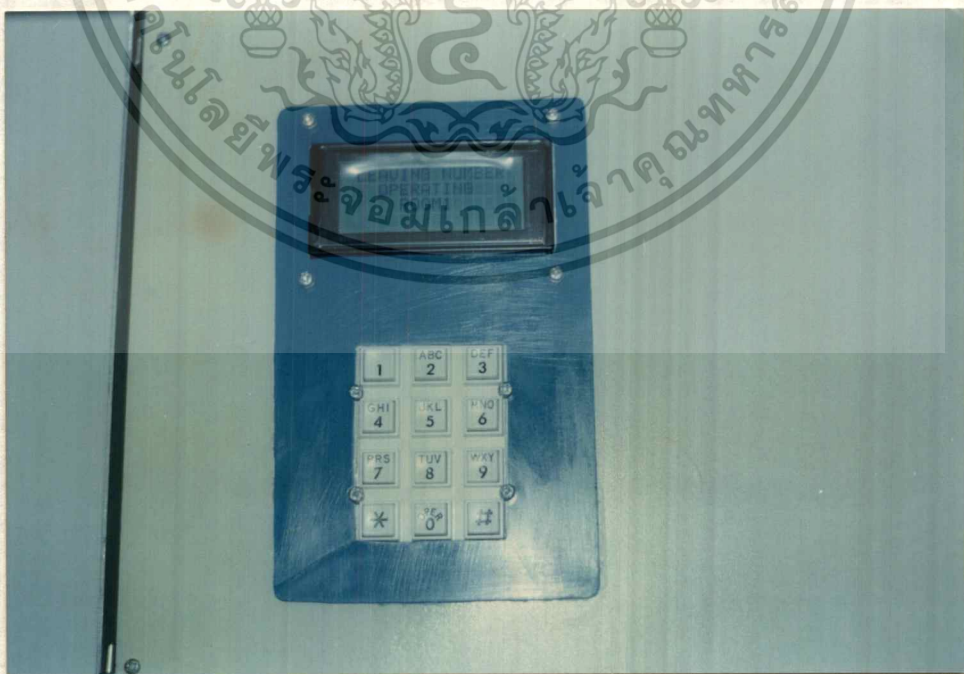


รูปที่ 4.26 หน้าจอ LCD ก่อนเข้าสู่เมนูหลัก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

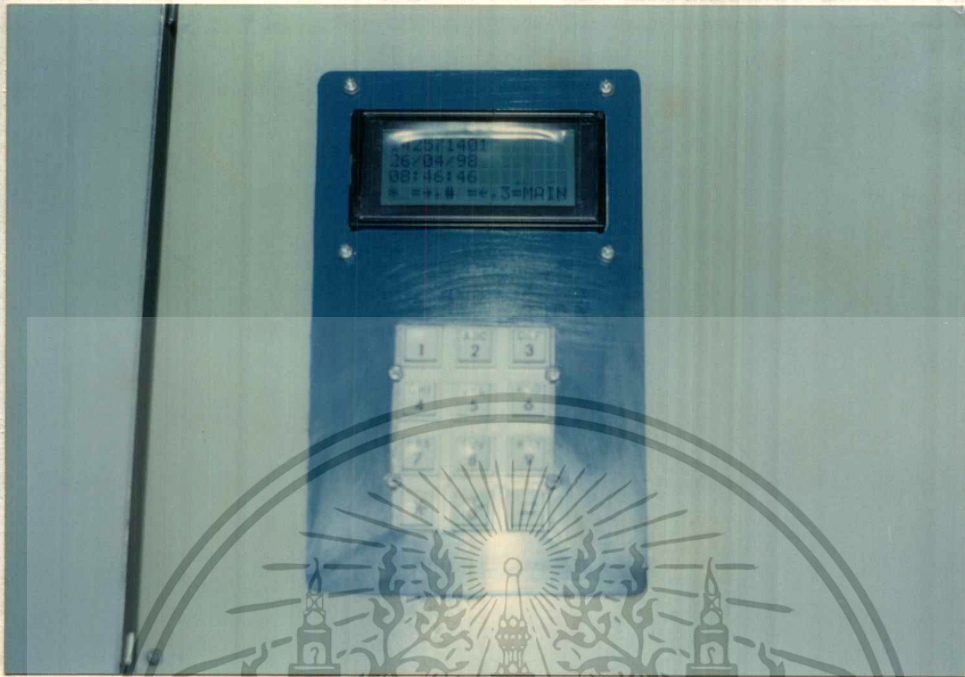


รูปที่ 4.27 หน้าจอ LCD แสดงเมนูหลัก



รูปที่ 4.28 หน้าจอ LCD ขณะที่มีการฝากเลขหมายติดต่อกลับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ในการเรียนเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีกรนำไปใช้



รูปที่ 4.29 หน้าจอ LCD แสดงเลขหมายคิดต่อกดัม และเวลาที่ฝากเลขหมาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 5 บทสรุปและวิจารณ์

5.1 คุณสมบัติของโครงการ

โครงการนี้ประกอบไปด้วยส่วนสำคัญ 2 ส่วน คือ ฮาร์ดแวร์ (Hardware) เป็นบอร์ดวงจรส่วนต่าง ๆ ทำหน้าที่แตกต่างกัน ซอฟต์แวร์ (Software) เป็นโปรแกรมภาษาแอสเซมบลี (Assembly) เขียนขึ้นเพื่อควบคุมการทำงานของโครงการนี้

5.1.1 ฮาร์ดแวร์ประกอบด้วย

- ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายนอก (TRUNK -LINE INTERFACE CIRCUIT SECTION)
- ส่วนครอสพอยท์สวิตช์ (CROSS POINT SWITCH CIRCUIT SECTION)
- ส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF (TONE DETECTOR AND DTMF DECODER CIRCUIT SECTION)
- ส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง (TONE GENERATOR CIRCUIT SECTION)
- ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน (SUBSCRIBER LINE INTERFACE CIRCUIT SECTION: SLIC)
- ส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ (AUTOMATIC ANSWER CIRCUIT SECTION)
- ส่วนจอแสดงผล , ส่วนเข้ารหัสการกดคีย์บอร์ดและส่วนควบคุมการแสดงผล (DOT MATRIX LCD MODULE , KEYBOARD ENCODER AND CONTROL CIRCUIT SECTION#2)
- ส่วนอินพุท/เอาต์พุทพอร์ท (I/O PORT SECTION)
- ส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง (POWER SUPPLY CIRCUIT SECTION)
- ส่วนควบคุมระบบ (CONTROL CIRCUIT SECTION #1)

5.1.2 ซอฟต์แวร์

- โปรแกรมหลักควบคุมการทำงานของวงจรส่วนต่างๆรับที่สัญญาณเข้ามาทำการประมวลผลและส่งสัญญาณไปยังวงจรที่เกี่ยวข้องให้ทำหน้าที่ตามที่ต้องการ
- โปรแกรมควบคุมการทำงานในส่วนจอแสดงผล LCD
- โปรแกรมเชื่อมโยงระหว่างโปรแกรมทั้งสองดังกล่าวข้างต้น

จากการสร้างและการทดลองวงจรส่วนต่างๆของโครงการนี้ สามารถสรุปคุณสมบัติในการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาปลายทางอัตโนมัติ ได้ดังนี้

5.1.3 สามารถทำการเชื่อมต่อการสื่อสารระหว่างคู่สายโทรศัพท์ภายนอกจากชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น 2 คู่สายเข้ากับคู่สายโทรศัพท์ภายในของโครงการจำนวน 8 คู่สาย

5.1.4 ใช้สัญญาณเสียงอัตโนมัติเพื่อตอบรับการโทรเข้าจากคู่สายภายนอกเพื่อแจ้งสถานที่และ แนะนำให้กดเลือกหมายเลขคู่สายภายใน 8 สาย ที่ต้องการติดต่อ

- 5.1.5 ใช้วงจรสร้างสัญญาณเสียงโทนต่างๆเพื่อใช้ในงานชุมสายโทรศัพท์ที่สามารถกำหนดช่วงเวลาของสัญญาณให้เหมาะสมได้ เช่น สัญญาณไม่ว่าง สัญญาณเรียกกลับ และสัญญาณอนุญาตให้กดเลขหมาย
- 5.1.6 สามารถรับฝากหมายเลขโทรกลับของกลุ่มสายนอกกรณีที่ถูกสายในไม่มีผู้รับได้โดยผู้ใช้สามารถกลับมาดูหมายเลขที่ฝากไว้ได้จากการกดคีย์ในส่วนของจอแสดงผลและหมายเลขที่ฝากไว้จะแสดงผลทางจอแสดงผล LCD
- 5.1.7 สามารถทำงานได้ขณะที่เกิดเหตุขัดข้อง เช่น กระแสไฟฟ้าดับ เนื่องจากในโครงการนี้ได้เพิ่มส่วนวงจรซาร์ตแบตเตอรี่อัตโนมัติ

5.2 ปัญหาและแนวทางแก้ไข

ในการทดสอบการทำงานของวงจรมีปัญหาที่เกิดขึ้นดังนี้

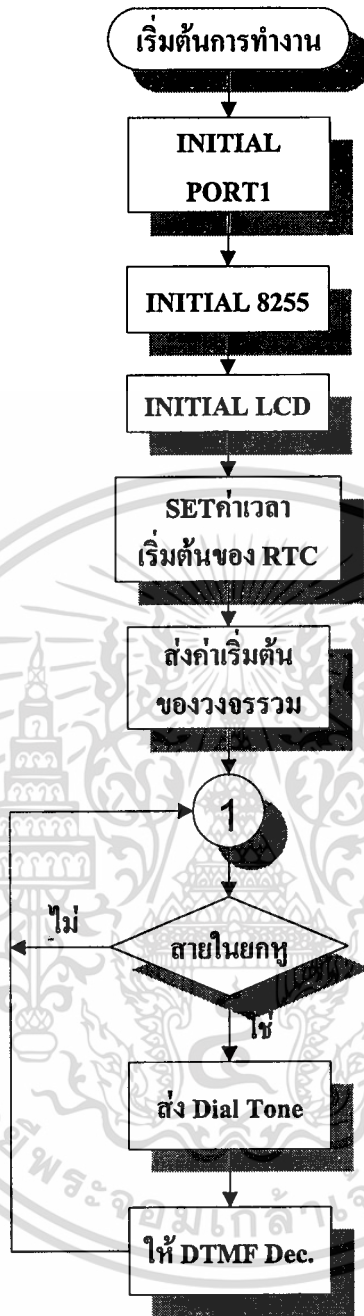
- 5.2.1 ฮาร์ดแวร์ ส่วน TONE DETECTOR ไม่สามารถตรวจสอบสัญญาณโทนต่างๆได้ เนื่องจากในครั้งแรกที่ทำการทดลองกลุ่มสายนอกต่อกับ กราวด์ 1 เส้น ทำให้เสมือนเกิดการยกหูของกลุ่มสายภายนอก จึงแก้ไขโดยให้รับสัญญาณโทนต่างๆ หลังจากสัญญาณผ่านหม้อแปลง อิมพีแดนซ์แมทชิงแล้ว
- 5.2.2 ในวงจรสร้างสัญญาณกระแสสลับ 100 โวลต์เพื่อใช้เป็นสัญญาณกระดิ่ง ขณะทดสอบเกิดความเสียหายกับทรานซิสเตอร์ อาจเกิดจากกระแสเกินค่าที่ทรานซิสเตอร์จะทนได้
- 5.2.3 สัญญาณกระดิ่งที่เข้ามาที่กลุ่มสายภายใน ในขณะที่มีการเรียกจากกลุ่มสายนอกทำให้เกิดความผิดพลาดของสถานะการยกหูและวางหูของกลุ่มสายภายใน เป็นผลให้ส่วนควบคุมระบบทำงานผิดพลาด แก้ไขโดยการใช้ รีเลย์ตัดสัญญาณกระดิ่งออกจากวงจรส่วนตรวจสอบสถานะการยกหูวางหูของกลุ่มสายภายใน ในขณะที่มีสัญญาณกระดิ่งเข้ามา

5.3 แนวทางการพัฒนาโครงการ

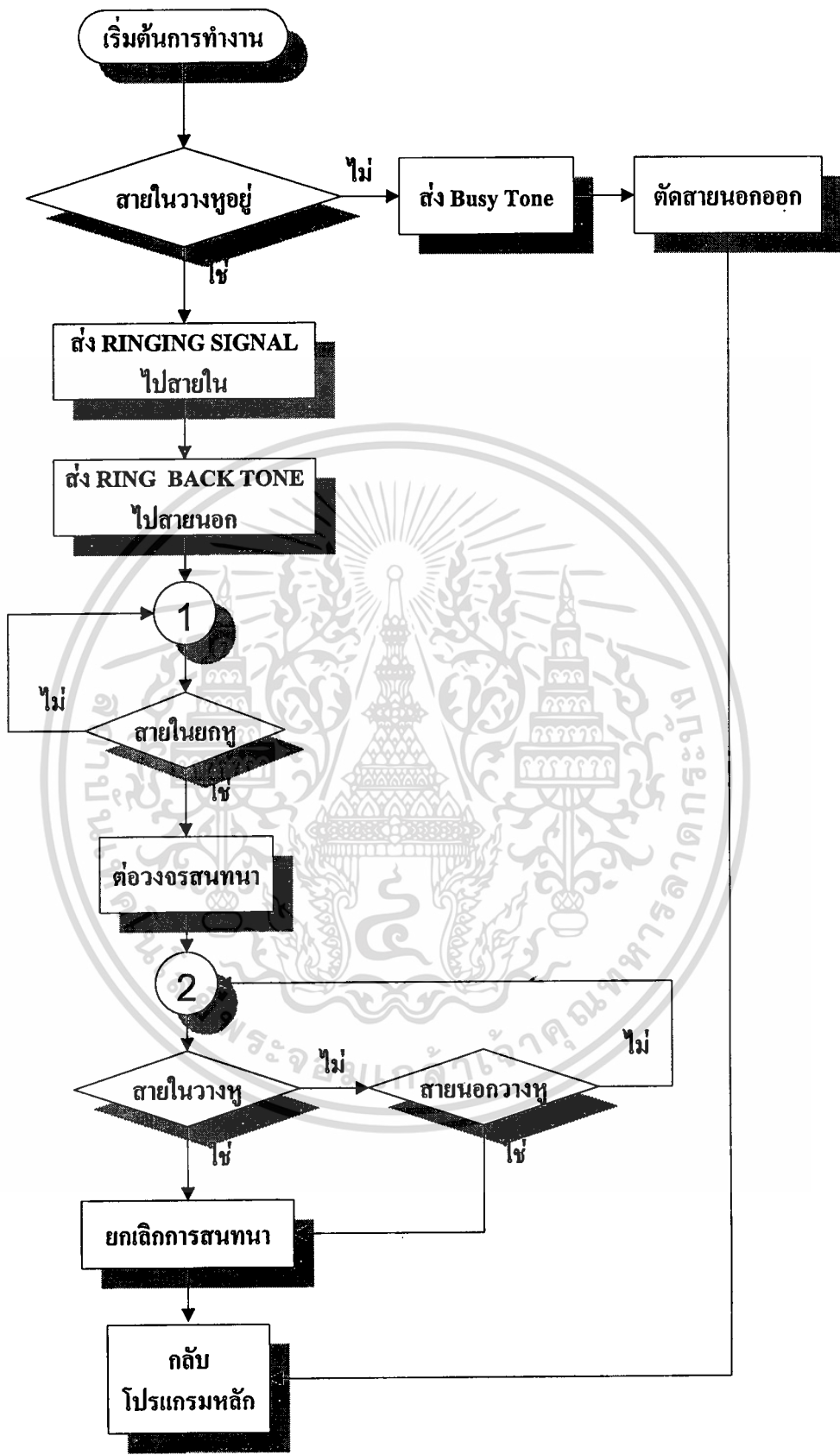
- 5.3.1 สามารถพัฒนาให้มีการเชื่อมต่อกับ ไมโครคอมพิวเตอร์เพื่อแสดงผลและควบคุมการทำงานของระบบที่ใหญ่ขึ้น เช่น เพิ่มจำนวนกลุ่มสายภายนอกหรือสายภายในการสั่งพิมพ์สถานะการทำงานต่างออกทางเครื่องพิมพ์
- 5.3.2 สามารถพัฒนาให้โปรแกรมมีความยืดหยุ่นมากกว่านี้ ซึ่งอาจจะออกแบบให้มีความสะดวกในการใช้งานมากขึ้น เช่น การส่งสัญญาณเตือนเมื่อมีการฝากข้อความใหม่มาแล้ว หรือ เตือนเมื่อมีการยกหูค้างไว้นานเกินไป และสามารถพัฒนาให้คิดเงินค่าโทรศัพท์ได้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

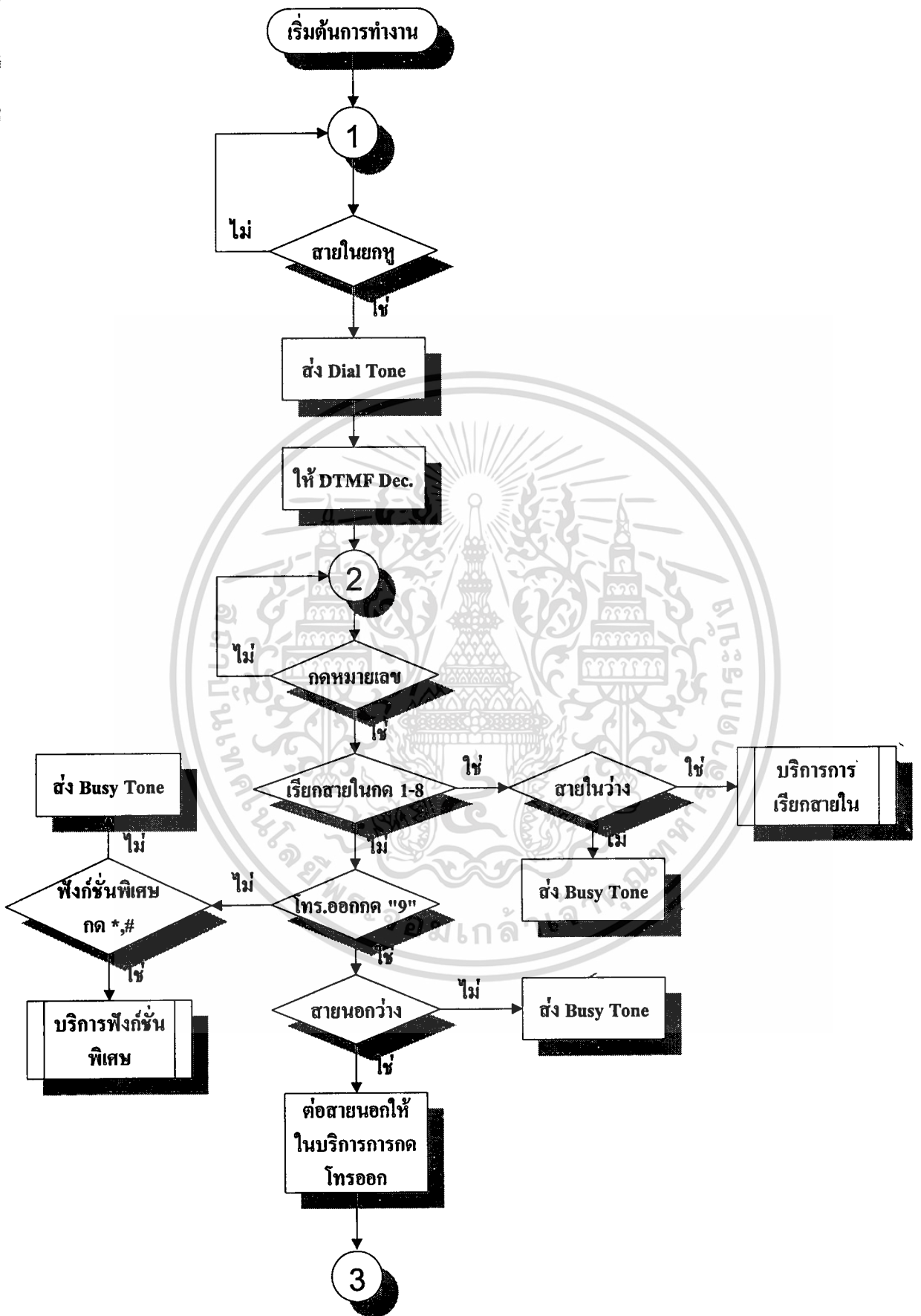


ผังงานแสดงขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมหลัก

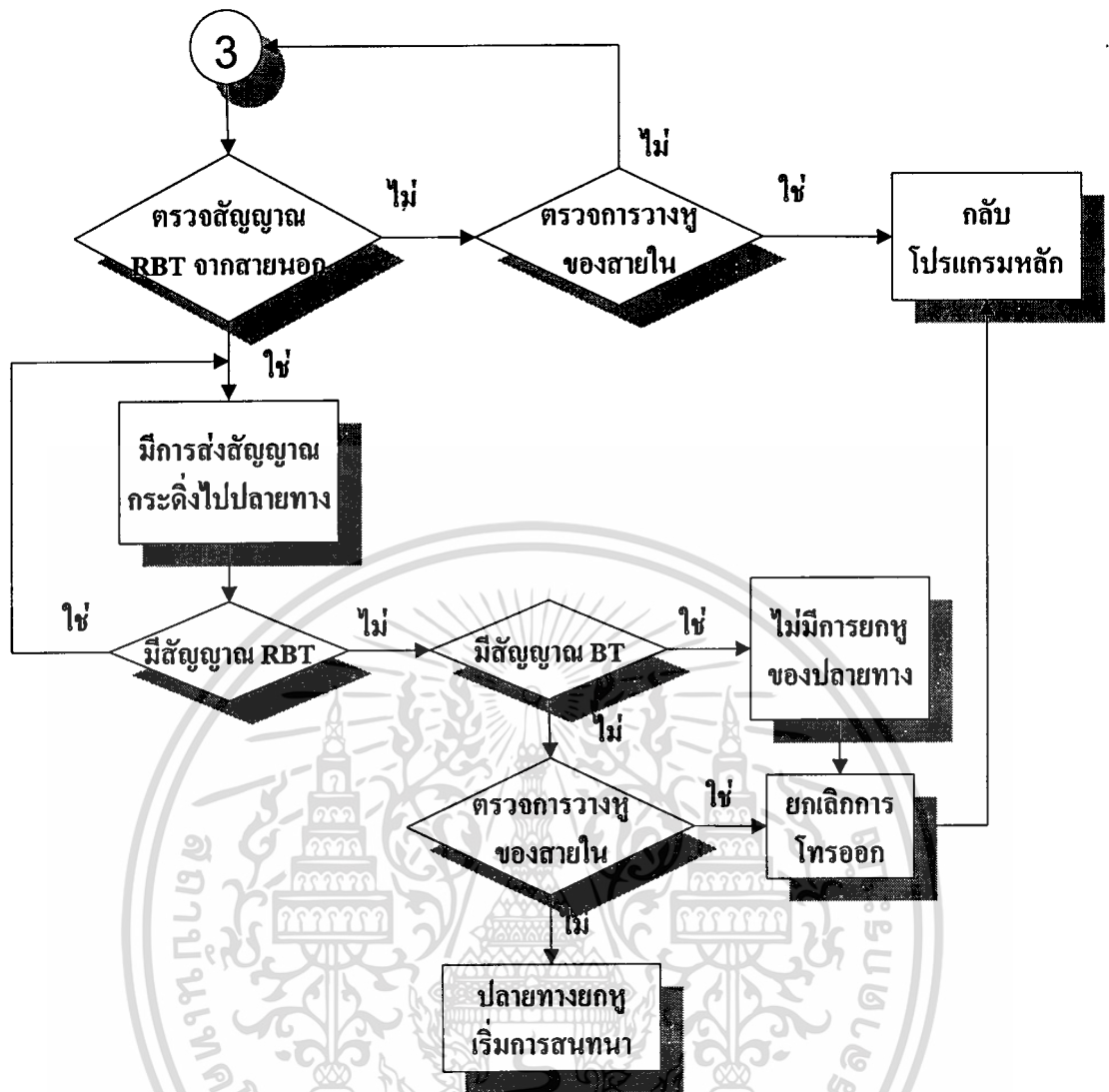


ผังงานแสดงขั้นตอนการโทรเข้ามาของสายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการเรียนเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

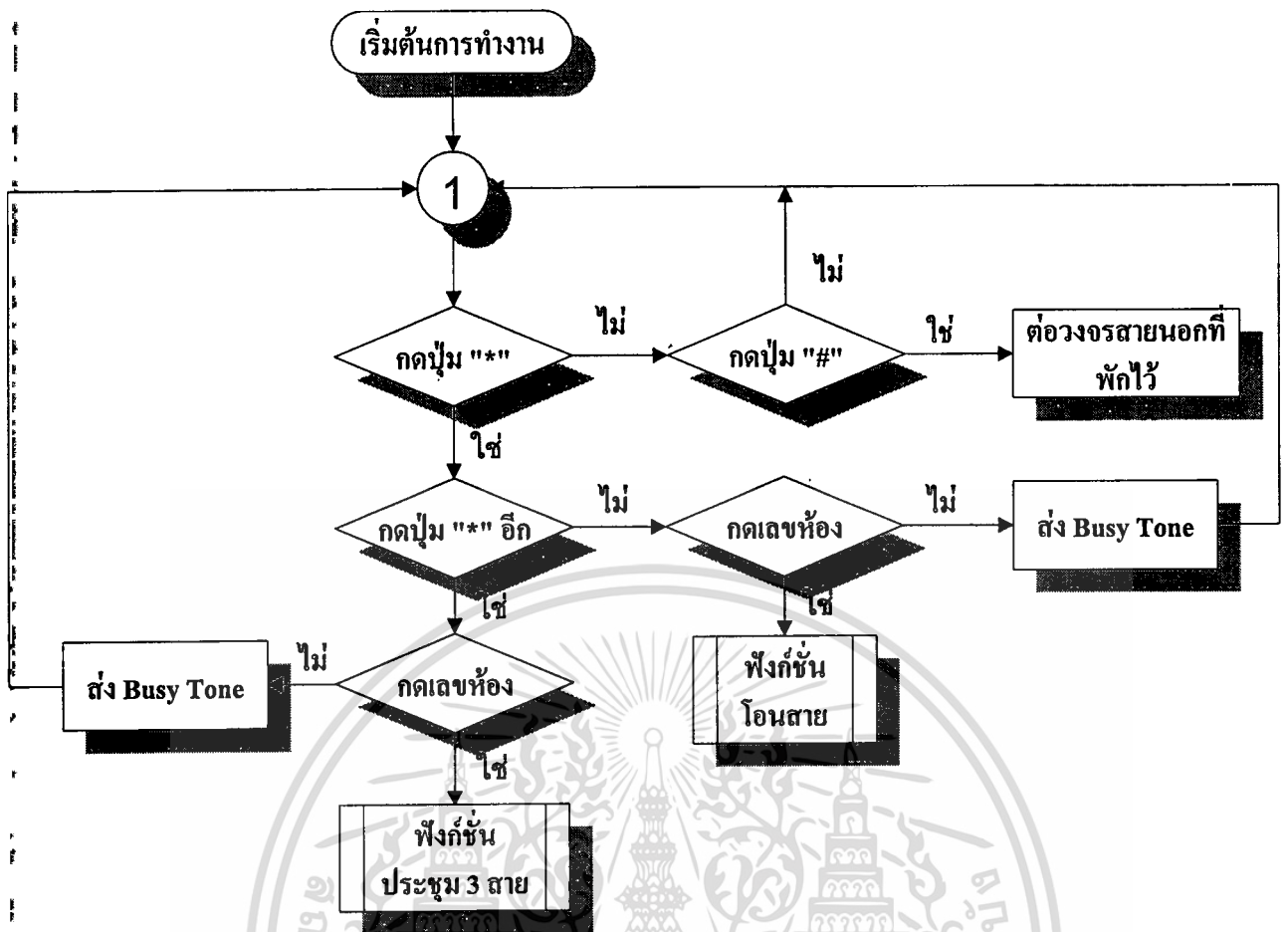


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับพนักงานแสดงขั้นตอนการโทรออกของสายใน (1) ให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ผังงานแสดงขั้นตอนการโทรออกของสายใน (2)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ผังงานแสดงขั้นตอนการใช้งานฟังก์ชันพิเศษของ PABX

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เริ่มต้น

แสดงหน้าจอที่ 1 พร้อมทั้ง
วัน เวลา ปัจจุบัน

ไม่มีการกด , กดผิด

รอกการกด ปุ่ม
1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8

ใช่

แสดงหน้าจอที่ 2
พร้อม option 1, 2, 3

ไม่มีการกด , กดผิด

รอกการกด 1, 2, 3

ใช่

กดปุ่ม 1

กดปุ่ม 2

กดปุ่ม 3

เป็น option
ดูหมายเลขที่ฝากไว้แสดง
เบอร์โทรที่ 1
พร้อมวันเวลาในแต่สที่ ๑

4

เป็น option
ดูการใช้งานโทรศัพท์แสดง
เบอร์โทรออกที่ 1
พร้อมวันเวลาที่ใช้ในแต่ละ
ห้อง

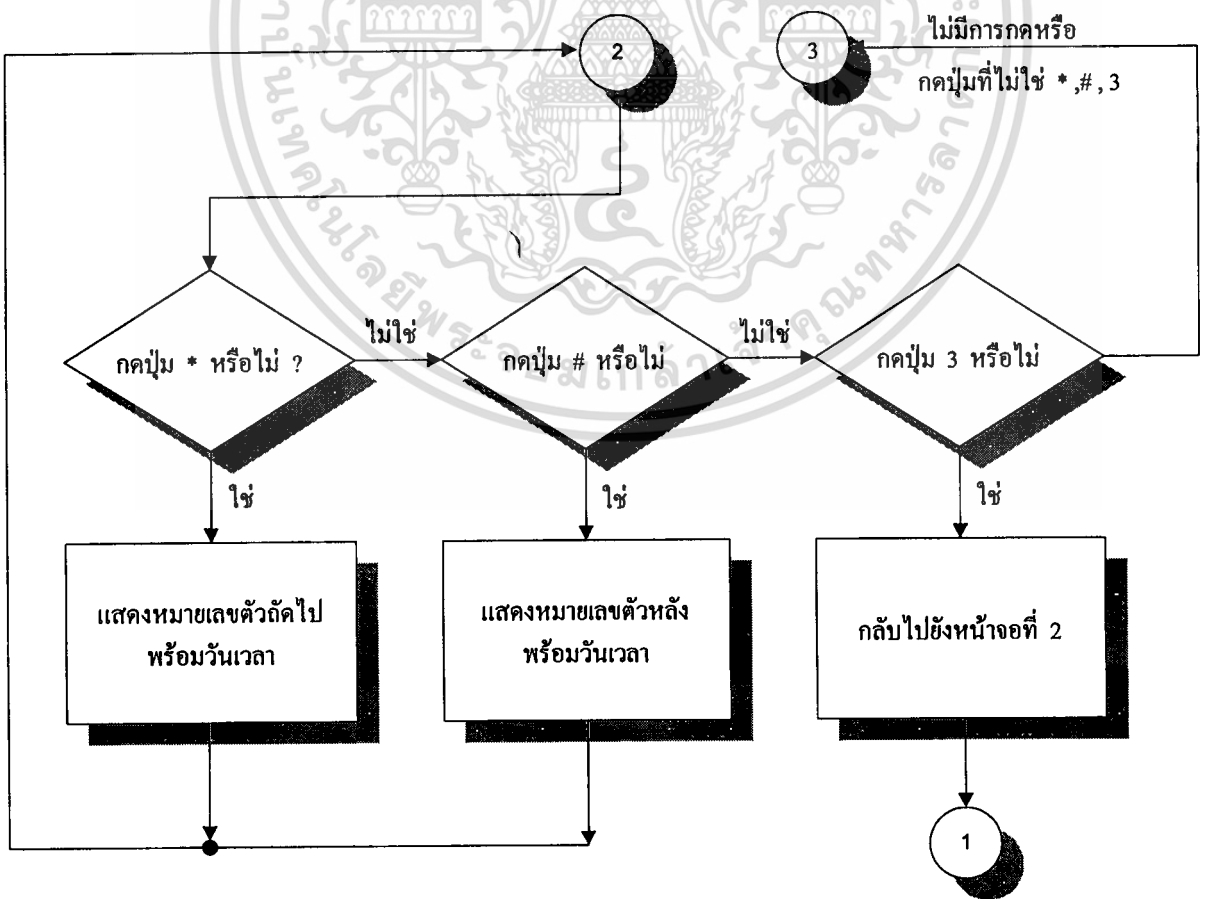
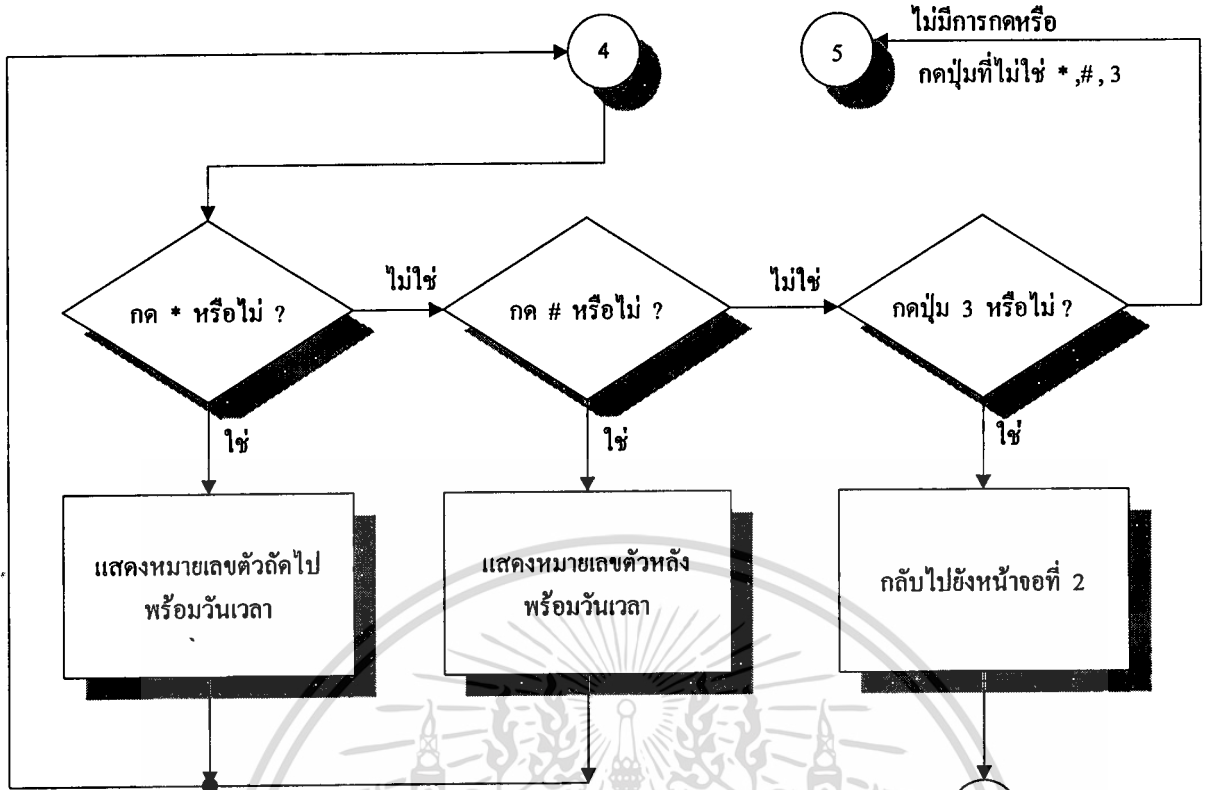
2

กลับไปยังหน้าจอที่ 1

3

1

เอกสารนี้เป็นเอกสารสำนักงานแสดงขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมควบคุมส่วนแสดงผลให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่งานไปสร้างขึ้นกรณีใช้งานเพื่อเป็นกรณีศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ผลงานแสดงขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมควบคุมส่วนแสดงผล (2)
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1

ไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 2

ได้รับเสียงกระดิ่งครั้งแรก

ส่ง 01H หรือ 02H

ส่ง 10H หรือ 20H ตอบกลับ

เริ่มจับเวลา 10วินาทีหลังจากส่ง
10H หรือ 20H

ส่ง 01H หรือ 02H หลังจับเวลาเสร็จ

ส่ง 10H หรือ 20H ตอบกลับ

หลังจากส่ง 10H หรือ 20H แล้ว

ส่งให้วงจรส่วนตอบรับโทรศัพท์

ส่งเสียงข้อความ

- “กดหมายเลขภายในเพื่อเรียกอีกครั้ง
หรือฝากหมายเลขโทรกลับโดยกด
* ตามด้วยหมายเลขและ # ”
- “ขอบคุณคะ” (หลังจากกดฝากแล้ว)

แผนผังแสดงขั้นตอนการสื่อสารระหว่างไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1 และตัวที่ 2 (1)

ไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1

ไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 2

เริ่มต้นการส่งหมายเลขที่ฝากไว้
 - สมมติฝากหมายเลขโทรกลับ
 152-670766 จะต้องกดดังนี้
 *152670766#



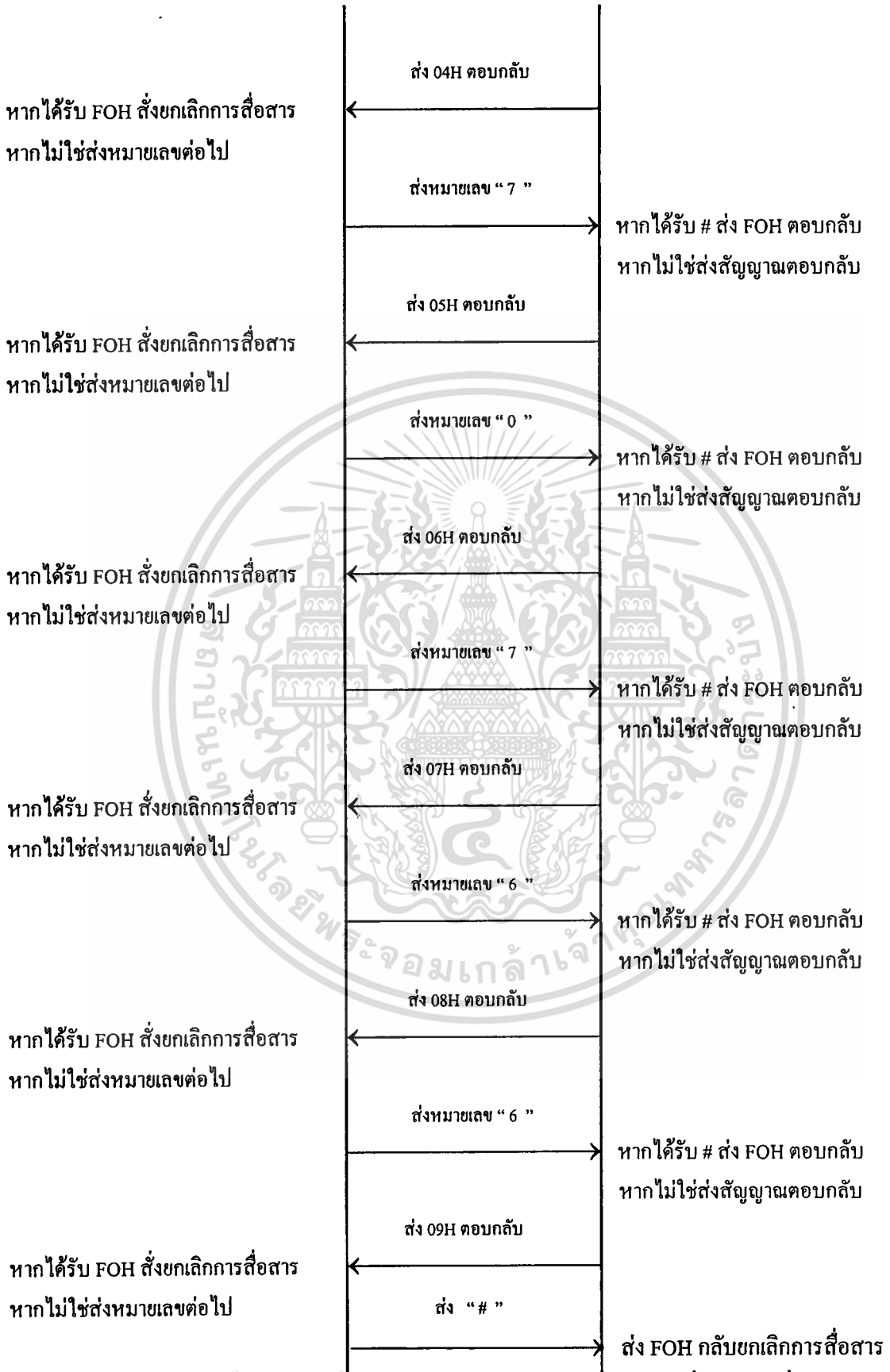
แผนผังแสดงขั้นตอนการสื่อสารระหว่างไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1 และตัวที่ 2 (2)

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1

ไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 2



แผนผังแสดงขั้นตอนการสื่อสารระหว่างไมโครคอนโทรลเลอร์ตัวที่ 1 และตัวที่ 2 (3)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

;FILENAME PABX.ASM
;DESCRIPTION SYSTEM
;HARDWARE PABX
;ASSEMBLER SXAS1
;START-DATE 19/10/40
;*****VARIABLE*****
PORTA_1 EQU 0E014H ;PORTA 8255_1
PORTB_1 EQU 0E015H ;PORTB 8255_1
PORTC_1 EQU 0E016H ;PORTC 8255_1
CONPORT_1 EQU 0E017H ;CONTROL PORT 8255_1
;*****
PORTA_2 EQU 0E018H ;PORTA 8255_2
PORTB_2 EQU 0E019H ;PORTB 8255_2
PORTC_2 EQU 0E01AH ;PORTC 8255_2
CONPORT_2 EQU 0E01BH ;CONTROL PORT 8255_2
;*****
PORTA_3 EQU 0E01CH ;PORTA 8255_3
PORTB_3 EQU 0E01DH ;PORTB 8255_3
PORTC_3 EQU 0E01EH ;PORTC 8255_3
CONPORT_3 EQU 0E01FH ;CONTROL PORT 8255_3
;*****
PORTA_4 EQU 0E0E0H ;PORTA 8255_4
PORTB_4 EQU 0E0E1H ;PORTB 8255_4
PORTC_4 EQU 0E0E2H ;PORTC 8255_4
CONPORT_4 EQU 0E0E3H ;CONTROL PORT 8255_4
;*****
PORTA_5 EQU 0E010H ;PORTA 8255_5
PORTB_5 EQU 0E011H ;PORTB 8255_5
PORTC_5 EQU 0E012H ;PORTC 8255_5
CONPORT_5 EQU 0E013H ;CONTROL PORT 8255_5
;*****
DRBT2 EQU P1.0
DBT2 EQU P1.1
DRBT1 EQU P1.3
DBT1 EQU P1.4
; (BIT USING)
S_EXT EQU 20H ; STATUS OF EXT. LINES
EXT_RG EQU 21H ; STATUS OF RING TO EXT.LINES
S_DTMF EQU 22H ; STATUS OF 4 DTMF DECODERS
EXT_DT EQU 23H ; DIAL TO EXT. LINES
EXT_BT EQU 24H ; BUSY TO EXT. LINES
EXT_RBT EQU 25H ; RING BACK TO EXT.LINES
CROSS_EXT EQU 26H ; STATUS OF 3 SLIC-SLIC CROSS POINTS
DTMF3 EQU 27H ; USING DTMF DEC.NO.3 OF EXT.
DTMF4 EQU 28H ; USING DTMF DEC.NO.4 OF EXT.
DTMF5 EQU 29H ; USING DTMF DEC.NO.5 OF EXT.
DTMF6 EQU 2AH ; USING DTMF DEC.NO.6 OF EXT.
CROSSEL EQU 2BH ; CONNECTING ON CROSS_E1 FOR EXT.1-8
CROSSE2 EQU 2CH ; CONNECTING ON CROSS_E1 FOR EXT.1-8
CROSSE3 EQU 2DH ; CONNECTING ON CROSS_E1 FOR EXT.1-8
WAIT_DF EQU 2EH ; EXT. LINE THAT WAIT FOR DTMF DEC.
TK_T EQU 2FH ; TONE TO TRUNK LINES
TK_TOE EQU 30H ; VALUE THAT CONTROL TK HOOK AND TOE
; STATUS OF SOUND AUTO ANSWER
; STATUS OF RECEIVING
; INCLINE LINE FUNCTION (PUSH ***)
; CONFERENCE FUNCTION (PUSH ****)
; RETURN TO REST LINE (PUSH ***)
; LEAVING NUMBERS
; EXT THAT CONNECTED TRUNK1
; EXT THAT CONNECTED TRUNK2
; (SEQUENCE USING : SLIC NO.1-8 AND TK1=09H , TK2=0AH )
EXT1 EQU 39H ; TRUNK THAT CONNECTED EXT1 LATELY
EXT2 EQU 3AH ; TRUNK THAT CONNECTED EXT2 LATELY
EXT3 EQU 3BH ; TRUNK THAT CONNECTED EXT3 LATELY
EXT4 EQU 3CH ; TRUNK THAT CONNECTED EXT4 LATELY
EXT5 EQU 3DH ; TRUNK THAT CONNECTED EXT5 LATELY
EXT6 EQU 3EH ; TRUNK THAT CONNECTED EXT6 LATELY
EXT7 EQU 3FH ; TRUNK THAT CONNECTED EXT7 LATELY
EXT8 EQU 40H ; TRUNK THAT CONNECTED EXT8 LATELY
EXT9 EQU 41H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.1
EXT10 EQU 42H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.2
EXT11 EQU 43H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.3
EXT12 EQU 44H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.4
EXT13 EQU 45H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.5
EXT14 EQU 46H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.6
EXT15 EQU 47H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.7
EXT16 EQU 48H ; LINE THAT IS RINGING TO EXT.8
EXT17 EQU 49H ; EXT. ROOM IS LEAVED NUMBERS,
EXT18 EQU 4AH ; EXT. ROOM IS LEAVED NUMBERS,
; (SEQUENCE USING OF NUMBER 0-9,*,# )
P_NOSL1 EQU 48H ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.1
P_NOSL2 EQU 4CH ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.2
P_NOSL3 EQU 4DH ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.3
P_NOSL4 EQU 4EH ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.4
P_NOSL5 EQU 4FH ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.5
P_NOSL6 EQU 50H ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.6
P_NOSL7 EQU 51H ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.7
P_NOSL8 EQU 52H ; 2 PREVIOUS NUMBERS OF EXT.8
KP_DA EQU 53H ; KEEP VALUE FOR HOOK OF EXT. LINES
DF_BUF EQU 54H
; (BIT USING)
OUT_T1 EQU 55H ; EXT.CALL FOR USE ,TRUNK LINE.1
OUT_T2 EQU 56H ; EXT.CALL FOR USE TRUNK LINE.2
SEQ_N1 EQU 57H ; SEQUENCE OF LEAVING NUMBERS OF TK1
SEQ_N2 EQU 58H ; SEQUENCE OF LEAVING NUMBERS OF TK2
PP1 EQU 59H ; POINTER1 OF LEAVING NUMBERS
PP2 EQU 5AH ; POINTER2 OF LEAVING NUMBERS
C_TK EQU 5BH ;
RA1 EQU 5CH ;
RA2 EQU 5DH ;
R_RBT1 EQU 5EH ;
R_RBT2 EQU 5FH ;
AD_LN1 EQU 60H ; FIRST ADDRESS OF L_NUM.1
AD_LN2 EQU 70H ; FIRST ADDRESS OF L_NUM.2,

```

```

*****PROGRAM*****
ORG 0000H
LJMP SETSYS

ORG 0003H
MOV IE,#00H
LJMP T_HK
MOV IE,#85H
RETI

INT_0:
ORG 0013H
MOV IE,#00H
LJMP PUSH_N
LJMP DELAY90
MOV IE,#85H
RETI

INT_1:
ORG 0100H
LCALL DELAY1
MOV IE,#85H
MOV SP,#80H
***** INITIAL PORT *****
P1,#0DBH
LCALL DELAY90
MOV DPORT.#CONPORT_1
MOV A,#8BH
@DPTR,A
MOV DPTR,#CONPORT_2
A,#80H
@DPTR,A
MOV DPORT.#CONPORT_3
A,#80H
@DPTR,A
MOV DPORT.#CONPORT_4
A,#90H
@DPTR,A
MOV DPORT.#CONPORT_5
A,#89H
@DPTR,A
MOV DPORT.#PORTA_1
A,#00H
@DPTR,A
MOV DPORT.#PORTB_4
A,#00H
@DPTR,A
MOV DPORT.#PORTC_4
A,#80H
@DPTR,A
MOV DPORT.#PORTA_5
A,#00H
@DPTR,A
MOV DPORT.#PORTB_5
A,#00H
*****
; SET INTERRUPT ALLOWANCE
; STACK AT ADDRESS 80H
; PORTA='11011011'
; ***PA=OUT, PB=IN, PC=IN***
; ***PA=OUT, PB=OUT, PC=OUT***
; ***PA=OUT, PB=OUT, PC=OUT***
; ***PA=IN, PB=OUT, PC=OUT***
; ***PA=OUT, PB=OUT, PC=IN***

@DPTR,A
A,#00H
EXT_RG,A
S_DTMF,A
EXT_DT,A
EXT_BT,A
EXT_RBT,A
CROSS_EXT,A
DTMF3,A
DTMF4,A
DTMF5,A
DTMF6,A
CROSSE1,A
CROSSE2,A
CROSSE3,A
WAIT_DF,A
TKE1,A
TKE2,A
EXT1,A
EXT2,A
EXT3,A
EXT4,A
EXT5,A
EXT6,A
EXT7,A
EXT8,A
SOUND,A
KP_DA,A
TK_TOE,A
R_EXT1,A
R_EXT2,A
R_EXT3,A
R_EXT4,A
R_EXT5,A
R_EXT6,A
R_EXT7,A
R_EXT8,A
'LROOM1,A
FNCL,A
FNC1,A
FNC2,A
FNC3,A
FNC4,A
DF_BUF,A
TK_T,A
OUT_T1,A
OUT_T2,A
RA1,A
RA2,A
R_RBT1,A
R_RBT2,A
A,#OFFH
S_EXT,A

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

CJNE A,EXT1,CHK1E1
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SLI
MOV A,TK2
ANL A,#01H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK2_HK
JNB CROSSE1.0,CHKC2E1
MOV R7,#00H
LCALL CROS1_1
LCALL CHK_C1
JNB CROSSE2.0,CHKC3E1
MOV R7,#00H
LCALL CROS2_1
LCALL CHK_CR2
JNB CROSSE3.0,OFF_EIEND
MOV R7,#00H
LCALL CROS3_1
LCALL CHK_CR3
OFF_EIEND: LJMPL MAIN_SYS

;***** EXT1_HOLD ON *****
ON_HK1: DELAY90
CLR S_EXT.0
JB EXT_RG.0,CRSL1
LJMPL GDT_SLI
LCALL OFF_R1
MOV A,R_EXTI
CJNE A,#09H,CCS1T2
MOV R7,#00H
LCALL TK1_RBT
LCALL CTK1_SLI
LJMPL MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,CCS1S2
MOV R7,#00H
LCALL TK2_RBT
LCALL CTK2_SLI
LJMPL MAIN_SYS
CJNE A,#02H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL2
LCALL OFF_DFS2
MOV A,FNC1
ANL A,#02H
CJNE A,#02H,CF2S1S2
MOV A,EXT2
CJNE A,#09H,$+9
LJMPL CTK1_SLI
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SLI

```

```

NMS1S2
A,FNC2
A,#02H
A,#02H,$-7
A,EXT2
A,#09H,$+12
CTK1_SLI
CTK1_SL2
MAIN_SYS
A,#0AH,$1S2S3
CTK2_SLI
CTK2_SL2
MAIN_SYS
A,#03H,$1S2S4
CROSSE1.2,$+9
CISLI_SL2
MAIN_SYS
CROSSE2.2,$+12
C2SLI_SL2
MAIN_SYS
NMS1S2
CROSSE3.2,$-3
C3SLI_SL2
MAIN_SYS
A,#04H,$1S2S5
CROSSE1.3,$+9
CISLI_SL2
MAIN_SYS
CROSSE2.3,$+12
C2SLI_SL2
MAIN_SYS
NMS1S2
CROSSE3.3,$-3
C3SLI_SL2
MAIN_SYS
A,#05H,$1S2S6
CROSSE1.4,$+9
CISLI_SL2
MAIN_SYS
CROSSE2.4,$+12
C2SLI_SL2
MAIN_SYS
NMS1S2
CROSSE3.4,$-3
C3SLI_SL2
MAIN_SYS
A,#06H,$1S2S7
CROSSE1.5,$+9
CISLI_SL2
MAIN_SYS
CROSSE2.5,$+12
C2SLI_SL2
MAIN_SYS

```

```

CF2S1S2:
S1S2S3:
S1S2S4:
S1S2S5:
S1S2S6:

```

; CHECK CROSSP.OF EXT3

; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานในโอกาสการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | | |
|--------|------------------|--|--|
| LJMP | NMS1S2 | | |
| JNB | CROSSE3.5,\$-3 | | |
| LDCALL | C39L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| CJNE | A,#07H,\$1S2S8 | | |
| JNB | CROSSE1.6,\$+9 | | |
| LDCALL | C19L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| JNB | CROSSE2.6,\$+12 | | |
| LDCALL | C29L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| LJMP | NMS1S2 | | |
| JNB | CROSSE3.6,\$-3 | | |
| LDCALL | C39L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| CJNE | A,#08H,\$-3 | | |
| JNB | CROSSE1.7,\$+9 | | |
| LDCALL | C19L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| JNB | CROSSE2.7,\$+12 | | |
| LDCALL | C29L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| LJMP | NMS1S2 | | |
| JNB | CROSSE3.7,\$-3 | | |
| LDCALL | C39L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| JNB | CROSS_EXT.0,\$+9 | | |
| LDCALL | C19L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| JNB | CROSS_EXT.1,\$+9 | | |
| LDCALL | C29L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| LJMP | NMS1S2 | | |
| JNB | CROSS_EXT.2,\$+9 | | |
| LDCALL | C39L1_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| LDCALL | ONBT_SL1 | | |
| LDCALL | ONBT_SL2 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| LJMP | CC91S4 | | |
| CJNE | A,#03H,\$-3 | | |
| MOV | R7,#00H | | |
| LDCALL | RBT_SL3 | | |
| LDCALL | OFF_DF83 | | |
| MOV | A,FNC1 | | |
| ANL | A,#04H | | |
| CJNE | A,#04H,CF2S1S3 | | |
| MOV | A,EXT3 | | |
| CJNE | A,#09H,\$+9 | | |
| LDCALL | CTK1_SL1 | | |
| LJMP | MAIN_SYS | | |
| CJNE | A,#0AH,\$+6 | | |
| LDCALL | CTK2_SL1 | | |
| LJMP | NMS1S3 | | |

| | | |
|----------|--------|-----------------|
| CF2S1S3: | MOV | A,FNC2 |
| | ANL | A,#04H |
| | CJNE | A,#04H,\$-7 |
| | MOV | A,EXT3 |
| | CJNE | A,#09H,\$+12 |
| | LDCALL | CTK1_SL1 |
| | LDCALL | CTK1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | CJNE | A,#0AH,\$1S3S2 |
| | LDCALL | CTK2_SL1 |
| | LDCALL | CTK2_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | CJNE | A,#02H,\$1S3S4 |
| | JNB | CROSSE1.1,\$+9 |
| | LDCALL | C19L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | JNB | CROSSE2.1,\$+12 |
| | LDCALL | C29L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | LJMP | NMS1S3 |
| | JNB | CROSSE3.1,\$-3 |
| | LDCALL | C39L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | JNB | A,#04H,\$1S3S5 |
| | CJNE | CROSSE1.3,\$+9 |
| | LDCALL | C19L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | JNB | CROSSE2.3,\$+12 |
| | LDCALL | C29L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | LJMP | NMS1S3 |
| | JNB | CROSSE3.3,\$-3 |
| | LDCALL | C39L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | CJNE | A,#05H,\$1S3S6 |
| | JNB | CROSSE1.4,\$+9 |
| | LDCALL | C19L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | JNB | CROSSE2.4,\$+12 |
| | LDCALL | C29L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | LJMP | NMS1S3 |
| | JNB | CROSSE3.4,\$-3 |
| | LDCALL | C39L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | CJNE | A,#06H,\$1S3S7 |
| | JNB | CROSSE1.5,\$+9 |
| | LDCALL | C19L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | JNB | CROSSE2.5,\$+12 |
| | LDCALL | C29L1_SL3 |
| | LJMP | MAIN_SYS |
| | LJMP | NMS1S3 |



;IF NOT ENOUGH CROSSP.
;SEND BUSY TONE

;IF NOT TK1 OR TK2,NORMAL CONNECT

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

S18587:
LCALL C3S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#07H,S18588
JNB CROSSE1.6,$+9
LCALL C1S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.6,$+12
LCALL C2S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195
CROSSE3.6,$-3
LCALL C3S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#08H,$-3
JNB CROSSE1.7,$+9
LCALL C1S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.7,$+12
LCALL C2S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195
JNB CROSSE3.7,$-3
LCALL C3S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195:
JB CROS EXT.0,$+9
LCALL C1S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
JB CROS EXT.1,$+9
LCALL C2S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
JB CROS EXT.2,$+9
LCALL C3S11_SL5
LJMP MAIN_SYS
ONBT_SL1
LCALL ONBT_SL5
LJMP MAIN_SYS
CC9197
LJMP CC9197
CJNE A,#06H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL6
LCALL OFF_DFS6
MOV A,FNC1
ANL A,#20H
CJNE A,#20H,CF2S196
MOV A,EXT6
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SL1
LJMP NMS196
MOV A,FNC2

```

```

AML
CJNE A,#20H,$-7
MOV A,EXT6
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#02H,S186S3
JNB CROSSE1.1,$+9
LCALL C1S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
LCALL CTK2_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#02H,S186S3
JNB CROSSE1.1,$+9
LCALL C1S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.1,$+12
LCALL C2S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
NMS196
JNB CROSSE3.1,$-3
LCALL C3S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#03H,S186S4
JNB CROSSE1.2,$+9
LCALL C1S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.2,$+12
LCALL C2S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
NMS196
JNB CROSSE3.2,$-3
LCALL C3S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#04H,S186S5
JNB CROSSE1.3,$+9
LCALL C1S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.3,$+12
LCALL C2S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
NMS196
JNB CROSSE3.3,$-3
LCALL C3S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#05H,S186S7
JNB CROSSE1.4,$+9
LCALL C1S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.4,$+12
LCALL C2S11_SL6
LJMP MAIN_SYS
NMS196
JNB CROSSE3.4,$-3

```



; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

; IF NOT TK1 OR TK2,NORMAL CONNECT

```

S19497:
JNB CROSSE3.5,$-3
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#07H,S19498
JNB CROSSE1.6,$+9
LCALL C1SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.6,$+12
LCALL C2SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.6,$-3
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE1.7,$+9
A,#08H,$-3
LCALL C1SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.7,$+12
LCALL C2SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.7,$-3
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
NMS194:
JB CROSSEXT.0,$+9
LCALL C1SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JB CROSSEXT.1,$+9
LCALL C2SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
JB CROSSEXT.2,$+9
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
ONBT_SL1
LCALL ONBT_SL4
LJMP MAIN_SYS
CCS195:
CJNE A,#05H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL5
LCALL OFF_DF55
MOV A,FNC1
ANL A,#10H,CF2S195
MOV A,EXT5
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SL1
LJMP NMS195
A,FNC2

```

```

ANL A,#10H
CJNE A,#10H,$-7
MOV A,EXT5
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,S19592
LCALL CTK2_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#02H,S19593
CROSSE1.1,$+9
LCALL C1SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.1,$+12
LCALL C2SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195:
JNB CROSSE3.1,$-3
LCALL C3SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#03H,S19594
CROSSE1.2,$+9
LCALL C1SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.2,$+12
LCALL C2SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195:
JNB CROSSE3.2,$-3
LCALL C3SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#04H,S19596
CROSSE1.3,$+9
LCALL C1SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.3,$+12
LCALL C2SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195:
CJNE A,#06H,S19597
CROSSE1.5,$+9
LCALL C1SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.5,$+12
LCALL C2SL1_SL5
LJMP MAIN_SYS
NMS195:
CROSSE3.5,$-3

```



S19592:

S19593:

S19594:

S19596:

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

```

JNB CROSSE3.5,$-3
LCALL C3SL1_SL3
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#07H,S1S398
JNB CROSSE1.6,$+9
LCALL C1S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.6,$+12
LCALL C2S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S3
JNB CROSSE3.6,$-3
LCALL C3SL1_SL3
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#08H,$-3
LCALL C1S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE1.7,$+9
LCALL C1S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.7,$+12
LCALL C2S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S3
JNB CROSSE3.7,$-3
LCALL C3SL1_SL3
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE1.0,$+9
LCALL C1S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.1,$+9
LCALL C2S11_SL3
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.2,$+9
LCALL C3SL1_SL3
LJMP MAIN_SYS
LJMP ONBT_SL1
LCALL ONBT_SL3
LJMP MAIN_SYS
LJMP CCS1S5
CJNE A,#04H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RET_SL4
LCALL OFF_DFS4
MOV A,FNC1
ANL A,#08H
CJNE A,#08H,CF2S1S4
MOV A,EXT4
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#04H,$+6
LCALL CTK2_SL1
LJMP NMS1S4

```

S1S397:

S1S398:

NMS1S3:

CCS1S4:

; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

```

MOV A,FNC2
ANL A,#08H
CJNE A,#08H,$-7
MOV A,EXT4
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL1
LCALL CTK1_SL4
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#04H,S1S4S1
LCALL CTK2_SL1
LCALL CTK2_SL4
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#02H,S1S4S3
CROSSE1.1,$+9
LCALL C1S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.1,$+12
LCALL C2S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S4
JNB CROSSE3.1,$-3
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#03H,S1S4S5
CROSSE1.2,$+9
LCALL C1S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.2,$+12
LCALL C2S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S4
JNB CROSSE3.2,$-3
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#05H,S1S4S6
CROSSE1.4,$+9
LCALL C1S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.4,$+12
LCALL C2S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S4
JNB CROSSE3.4,$-3
LCALL C3SL1_SL4
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#06H,S1S4S7
CROSSE1.5,$+9
LCALL C1S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.5,$+12
LCALL C2S11_SL4
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S4

```

CF2S1S4:

S1S4S2:

S1S4S3:

S1S4S5:

S1S4S6:

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE



NMS1S2
 LUMP C3S1S2.5,\$-3
 JNB C3S1S1_SL2
 LCALL MAIN_SYS
 CJNE A,#07H,S1S2S8
 JNB CROSSE1.6,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.6,\$+12
 LCALL C2S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS1S2
 JNB CROSSE3.6,\$-3
 LCALL C3S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 A,#08H,\$-3
 JNB CROSSE1.7,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7,\$+12
 LCALL C2S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS1S2
 JNB CROSSE3.7,\$-3
 LCALL C3S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 JB CROSS_EXT.0,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 JB CROSS_EXT.1,\$+9
 LCALL C2S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 JB CROSS_EXT.2,\$+9
 LCALL C3S1S1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 ;IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ;SEND BUSY TONE
 CCS1S4
 CJNE A,#03H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RET_SL3
 LCALL OFF_DFS3
 MOV A,FNC1
 ANL A,#04H
 CJNE A,#04H,CF2S1S3
 MOV A,EXT3
 LCALL CTK1_SL1
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK2_SL1
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#06H,S1S3S7
 JNB CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL1
 LUMP NMS1S3

S1S2S7:

S1S2S8:

NMS1S2:

CCS1S4:

; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

CF2S1S3:

S1S3S2:

S1S3S4:

S1S3S5:

S1S3S6:

MOV A,FNC2
 ANL A,#04H
 CJNE A,#04H,\$-7
 MOV A,EXT3
 CJNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL1
 LCALL MAIN_SYS
 LUMP
 CJNE A,#0AH,S1S3S2
 LCALL CTK2_SL1
 LCALL CTK2_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#02H,S1S3S4
 JNB CROSSE1.1,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.1,\$+12
 LCALL C2S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS1S3
 JNB CROSSE3.1,\$-3
 LCALL C3S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#04H,S1S3S5
 JNB CROSSE1.3,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.3,\$+12
 LCALL C2S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS1S3
 JNB CROSSE3.3,\$-3
 LCALL C3S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#05H,S1S3S6
 JNB CROSSE1.4,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4,\$+12
 LCALL C2S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS1S3
 JNB CROSSE3.4,\$-3
 LCALL C3S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#06H,S1S3S7
 JNB CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C1S1S1_SL3
 LUMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL1
 LUMP NMS1S3



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

C3SL1_SL7
 MAIN_SYS
 A,#06H,S19788
 CROSSE1.5,\$+9
 C1SL1_SL7
 MAIN_SYS
 CROSSE2.5,\$+12
 C2SL1_SL7
 MAIN_SYS
 NMS197
 CROSSE3.5,\$-3
 C3SL1_SL7
 MAIN_SYS
 A,#08H,\$-3
 CROSSE1.7,\$+9
 C1SL1_SL7
 MAIN_SYS
 CROSSE2.7,\$+12
 C2SL1_SL7
 MAIN_SYS
 NMS197
 CROSSE3.7,\$-3
 C3SL1_SL7
 MAIN_SYS
 CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL1_SL7
 MAIN_SYS
 CROSS_EXT.1,\$+9
 C2SL1_SL7
 MAIN_SYS
 CROSS_EXT.2,\$+9
 C3SL1_SL7
 MAIN_SYS
 ONBT_SL1
 ONBT_SL7
 MAIN_SYS
 MAIN_SYS
 A,#08H,\$-3
 R7,#00H
 MOV
 LCALL
 RET_SL8
 LCALL
 OFF_DFS8
 MOV
 A,FNC1
 ANL
 A,#80H
 CUNE
 A,#80H,CF29198
 MOV
 A,EXT8
 CUNE
 A,#09H,\$+9
 CTK1_SL1
 MAIN_SYS
 CUNE
 A,#0AH,\$+6
 CTK2_SL1
 NMS198
 MOV
 A,FNC2
 ANL
 A,#80H

S19786:

S19788:

NMS197:

CCS198:

CF29198:

; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

A,#80H,\$-7
 A,EXT8
 A,#09H,\$+12
 CTK1_SL1
 MAIN_SYS
 A,#0AH,S19892
 CTK2_SL1
 MAIN_SYS
 A,#02H,S19893
 CROSSE1.1,\$+9
 C1SL1_SL8
 MAIN_SYS
 CROSSE2.1,\$+12
 C2SL1_SL8
 MAIN_SYS
 NMS198
 CROSSE3.1,\$-3
 C3SL1_SL8
 MAIN_SYS
 A,#03H,S19894
 CROSSE1.2,\$+9
 C1SL1_SL8
 MAIN_SYS
 CROSSE2.2,\$+12
 C2SL1_SL8
 MAIN_SYS
 NMS198
 CROSSE3.2,\$-3
 C3SL1_SL8
 MAIN_SYS
 A,#04H,S19895
 CROSSE1.3,\$+9
 C1SL1_SL8
 MAIN_SYS
 CROSSE2.3,\$+12
 C2SL1_SL8
 MAIN_SYS
 NMS198
 CROSSE3.3,\$-3
 C3SL1_SL8
 MAIN_SYS
 A,#05H,S19896
 CROSSE1.4,\$+9
 C1SL1_SL8
 MAIN_SYS
 CROSSE2.4,\$+12
 C2SL1_SL8
 MAIN_SYS
 NMS198
 CROSSE3.4,\$-3
 C3SL1_SL8

S19892:

S19893:

S19894:

S19895:

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE



```

S19896:
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#06H,S19897
JNB CROSSE1.5,$+9
LCALL C1SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.5,$+11
LCALL C2SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S8
JNB CROSSE3.5,$-3
LCALL C3SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#07H,$-3
JNB CROSSE1.6,$+9
LCALL C1SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.6,$+11
LCALL C2SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS1S8
JNB CROSSE3.6,$-3
LCALL C3SL1_SL8
LJMP
NMS1S8:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2SL1_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3SL1_SL8
LJMP ONBT_SL1
LCALL ONBT_SL8
LJMP MAIN_SYS
GDT_SL1:
MOV R7,#0FFH
LCALL DT_SL1
MOV A,#00H
MOV C_DF3E1:
CJNE A,DTMF3,C_DF4E1
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL1
LJMP MAIN_SYS
C_DF4E1:
CJNE A,DTMF4,C_DF5E1
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL1
LJMP MAIN_SYS
C_DF5E1:
CJNE A,DTMF5,C_DF6E1
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL1
LJMP MAIN_SYS
C_DF6E1:
CJNE A,DTMF6,NO_DF_E1
MOV R7,#0FFH

```



```

NO_DF_E1:
LJMP DF6_SL1
LJMP MAIN_SYS
SETB WAIT_DF.0
LJMP MAIN_SYS
;*****
CHK_SL2:
CJNE A,#02H,JS3
SJMPC SL2
LJMP CHK_SL3
JNB S_EXT.1,OFF_HK2
LJMP ON_HK2
;*****
OFF_HK2:
LCALL DELAY90
SETB S_EXT.1
MOV P_NOSL2,#0FFH
CLR WAIT_DF.1
ANL FNC1,#0FDH
ANL FNC2,#0FDH
ANL FNC3,#0FDH
ANL OUT_T1,#0FDH
ANL EXT_DT.1,CLR_DT2
JB EXT_BT.1,CLR_BT2
JB EXT_RBT.1,CLR_RBT2
LCALL OFF_DFS2
OFF_LS2
LJMP R7,#00H
LCALL DT_SL2
LJMP OFF_LS2
MOV R7,#00H
BT_SL2
LJMP OFF_LS2
MOV R7,#00H
RBT_SL2
LCALL A,R_EXT1
CJNE A,#02H,$+9
LCALL OFF_R1
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT3
CJNE A,#02H,$+9
LCALL OFF_R3
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT4
CJNE A,#02H,$+9
LCALL OFF_R4
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT5
CJNE A,#02H,$+9
LCALL OFF_R5
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT6
CJNE A,#02H,$+9
LCALL OFF_R6

```

```

;CLEAR BUFFER OF NUMBERS
;CLEAR WAITING DTMF DEC.
;CLEAR FUNCTION

```

```

;IF NOT ENOUGH CROSSP.
;SEND BUSY TONE

```

```

;GIVE DIAL TONE

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT7
CJNE A,#02H,$+9
LCALL OFF_R7
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT8
CJNE A,#02H,$+6
LCALL OFF_R8
;***** OFF LINE THAT CONNECT WITH EXT.2 *****
OFF_LS2: MOV A,#09H
CJNE A,EXT2,CHK2E2
MOV R7,#00H
LCALL TK1_SL2
MOV A,TKE1
ANL A,#02H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
MOV A,#0AH
CJNE A,EXT2,CHK1E2
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SL2
MOV A,TKE2
ANL A,#02H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK2_HK
CJNE A,EXT2,CHK2E2
MOV R7,#00H
LCALL CROSS1_1,CHKC2E2
MOV R7,#00H
LCALL CROSS1_2
LCALL CHK_CR1
CJNE A,EXT2,CHKC3E2
MOV R7,#00H
LCALL CROSS2_1,CHKC3E2
MOV R7,#00H
LCALL CROSS2_2
LCALL CHK_CR2
CJNE A,EXT2,CHKC3E2
MOV R7,#00H
LCALL CROSS3_1,OFF_E2END
MOV R7,#00H
LCALL CROSS3_2
LCALL CHK_CR3
OFF_E2END: LJMP MAIN_SYS
;***** EXT2 HOLD ON *****
ON_HK3: LCALL DELAY90
CLR S_EXT.1
JB EXT_RG.1,CRSL2
LJMP GDT_SL2
MOV R7,#00H
LCALL OFF_R2
MOV A,R_EXT2
CJNE A,#09H,CCS2T2
MOV R7,#00H
LCALL TK1_RBT
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
;*****
OFF_DF2: MOV A,#01H,$-3
RBT SL1
OFF_DF1: MOV A,FNC1
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,CF2S2S1
MOV A,EXT1
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SL2
LJMP NMS2S1
MOV A,FNC2
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$-7
MOV A,EXT1
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL2
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,S2S1S3
LCALL CTK2_SL2
LCALL CTK2_SL1
LJMP MAIN_SYS
A,#03H,S2S1S4
CROSSE1.2,$+9
C1S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CROSSE2.2,$+12
C2S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
NMS2S1
CROSSE3.2,$-3
C3S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
A,#04H,S2S1S5
CROSSE1.3,$+9
C1S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CROSSE2.3,$+12
C2S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
NMS2S1
CROSSE3.3,$-3
C3S1L1_SL2

```

```

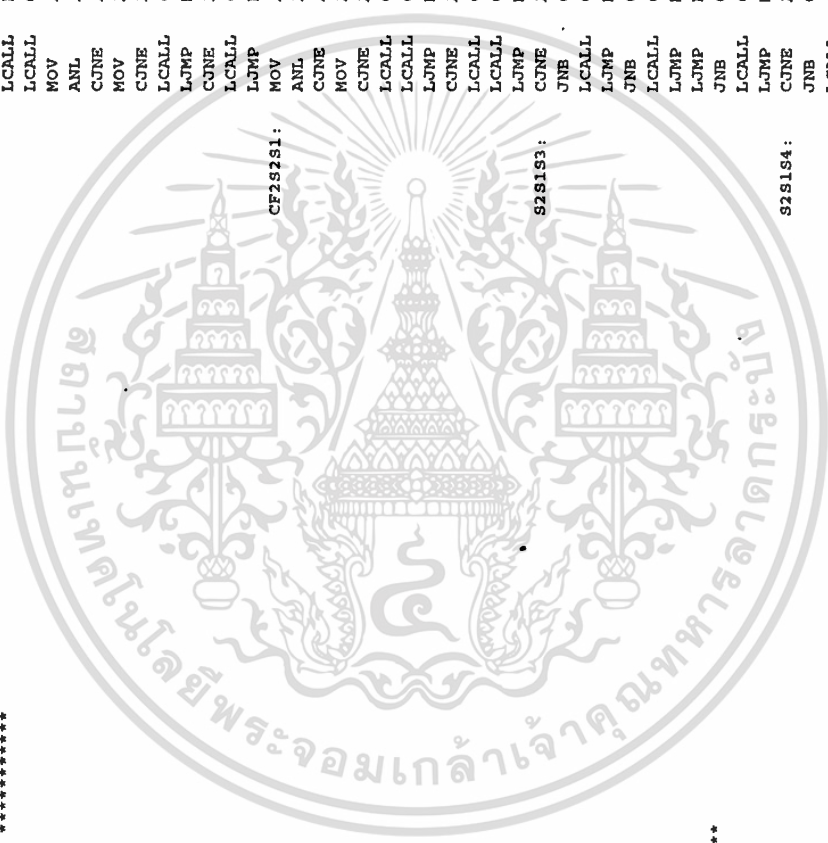
CCS2T2: CJNE A,#0AH,CCS2S1
MOV R7,#00H
LCALL TK2_RBT
LCALL CTK2_SL2
LJMP MAIN_SYS
CCS2S3
CJNE A,#01H,$-3
RBT SL1
OFF_DF1: MOV A,FNC1
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,CF2S2S1
MOV A,EXT1
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SL2
LJMP NMS2S1
MOV A,FNC2
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$-7
MOV A,EXT1
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL2
LCALL CTK1_SL1
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,S2S1S3
LCALL CTK2_SL2
LCALL CTK2_SL1
LJMP MAIN_SYS
A,#03H,S2S1S4
CROSSE1.2,$+9
C1S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CROSSE2.2,$+12
C2S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
NMS2S1
CROSSE3.2,$-3
C3S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
A,#04H,S2S1S5
CROSSE1.3,$+9
C1S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CROSSE2.3,$+12
C2S1L1_SL2
LJMP MAIN_SYS
NMS2S1
CROSSE3.3,$-3
C3S1L1_SL2

```

```

CF2S2S1:
S2S1S3:
S2S1S4:

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

S29355: LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#05H,S29356
 JNB CROSSE1.4,\$+9
 LCALL C19L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4,\$+12
 LCALL C29L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS293
 JNB CROSSE3.4,\$-3
 LCALL C39L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
S29356: CJNE A,#06H,S29357
 JNB CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C19L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.5,\$+12
 LCALL C29L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS293
 JNB CROSSE3.5,\$-3
 LCALL C39L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
S29357: CJNE A,#07H,S29358
 JNB CROSSE1.6,\$+9
 LCALL C19L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.6,\$+12
 LCALL C29L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS293
 JNB CROSSE3.6,\$-3
 LCALL C39L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
S29358: CJNE A,#08H,\$-3
 JNB CROSSE1.7,\$+9
 LCALL C19L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7,\$+12
 LCALL C29L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS293
 JNB CROSSE3.7,\$-3
 LCALL C39L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
NMS293: JB CROSS_EXT.0,\$+9
 LCALL C19L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSS_EXT.1,\$+9
 LCALL C29L2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSS_EXT.2,\$+9
 LCALL C39L2_SL3

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

CCS294: LJMP MAIN_SYS
 LCALL ONBT_SL2
 LCALL ONBT_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CCS295
 CJNE A,#04H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL4
 LCALL OFF_DF94
 MOV A,FNC1
 AML A,#08H
 CJNE A,#08H,CF29294
 MOV A,EXT4
 CJNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK1_SL2
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL2
 LJMP NMS294
 MOV A,FNC2
 AML A,#08H
 CJNE A,#08H,\$-7
 MOV A,EXT4
 CJNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL2
 LCALL CTK1_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,S29491
 LCALL CTK2_SL2
 LCALL CTK2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#01H,S29493
 JNB CROSSE1.0,\$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.0,\$+12
 LCALL C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS294
 JNB CROSSE3.0,\$-3
 LCALL C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#03H,S29495
 JNB CROSSE1.2,\$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.2,\$+12
 LCALL C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE3.2,\$-3
 LCALL C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS

CCS294:

CF29294:

S29491:

S29493:



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าการณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

929485: CUNE A, #05H, 929486
 JNB CROSSE1.4, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4, \$+12
 C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.4, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929486: A, #06H, 929487
 CUNE CROSSE1.5, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.5, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.5, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929487: A, #07H, 929488
 CUNE CROSSE1.6, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.6, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.6, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929488: A, #08H, \$-3
 CUNE CROSSE1.7, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.7, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929489: A, #09H, \$+9
 CUNE CROSSE1.8, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.8, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.8, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS

929490: A, #10H, 929491
 CUNE CROSSE1.9, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.9, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.9, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929491: A, #11H, 929492
 CUNE CROSSE1.0, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.0, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.0, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929492: A, #12H, 929493
 CUNE CROSSE1.1, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.1, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.1, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929493: A, #13H, 929494
 CUNE CROSSE1.2, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.2, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.2, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929494: A, #14H, 929495
 CUNE CROSSE1.3, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.3, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.3, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 929495: A, #15H, 929496
 CUNE CROSSE1.4, \$+9
 LCALL C19L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4, \$+12
 C29L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 NMS294
 JNB CROSSE3.4, \$-3
 C39L2_SL4
 LJMP MAIN_SYS



; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

; IF NOT ENOUGH CROSP.
; SEND BUSY TONE

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

JNB CROSS1.3,\$+9
 LCALL C1SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS2.3,\$+12
 LCALL C2SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS295
 JNB CROSS3.3,\$-3
 LCALL C3SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS1.5,\$+9
 LCALL C1SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS2.5,\$+12
 LCALL C2SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS295
 JNB CROSS3.5,\$-3
 LCALL C3SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS1.6,\$+9
 LCALL C1SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS2.6,\$+12
 LCALL C2SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS295
 JNB CROSS3.6,\$-3
 LCALL C3SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS1.7,\$+9
 LCALL C1SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS2.7,\$+12
 LCALL C2SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS295
 JNB CROSS3.7,\$-3
 LCALL C3SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS_EXT.0,\$+9
 LCALL C1SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS_EXT.1,\$+9
 LCALL C2SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS_EXT.2,\$+9
 LCALL C3SL2_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP ONBT_SL2

S295S6:

S295S7:

S295S8:

NMS295:

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

CCS296:

S29691:

S29694:

LCALL ONBT_SL5
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP CCS297
 CUNE A,#06H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL6
 LCALL OFF_DFS6
 MOV A,FNC1
 ANL A,#20H
 CUNE A,#20H,CF29296
 MOV A,EXT6
 CUNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK1_SL2
 LUMP MAIN_SYS
 CUNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL2
 LUMP NMS296
 MOV A,FNC1
 ANL A,#20H
 CUNE A,#20H,\$-7
 MOV A,EXT6
 CUNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL2
 LCALL CTK1_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 CUNE A,#0AH,S29691
 LCALL CTK2_SL2
 LCALL CTK2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 CUNE A,#01H,S29693
 CUNE CROSS1.0,\$+9
 LCALL C1SL2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS2.0,\$+12
 LCALL C2SL2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS296
 JNB CROSS3.0,\$-3
 LCALL C3SL2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 CUNE A,#03H,S29694
 JNB CROSS1.2,\$+9
 LCALL C1SL2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 JNB CROSS2.2,\$+12
 LCALL C2SL2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 LUMP NMS296
 JNB CROSS3.2,\$-3
 LCALL C3SL2_SL6
 LUMP MAIN_SYS
 CUNE A,#04H,S29695
 JNB CROSS1.3,\$+9

; IF NOT TK1 OR TK2,NORMAL CONNECT



```

LCALL C1SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS2.3,$+12
LCALL C2SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S6
JNB CROSS3.3,$-3
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
LJMP A,#05H,S2S6S7
JNB CROSS1.4,$+9
LCALL C1SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS2.4,$+12
LCALL C2SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S6
JNB CROSS3.4,$-3
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB A,#07H,S2S6S8
LCALL C1SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS1.6,$+9
LCALL C2SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS2.6,$+12
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB NMS2S6
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB A,#08H,$-3
LCALL C1SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS1.7,$+9
LCALL C2SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS2.7,$+12
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB NMS2S6
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS3.7,$-3
LCALL C1SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3SL2_SL6
LJMP MAIN_SYS
LJMP ONBT_SL2
LCALL ONBT_SL6

```

S2S6S5:

S2S6S7:

S2S6S8:

NMS2S6:

;IF NOT ENOUGH CROSSP.
;SEND BUSY TONE

```

LJMP MAIN_SYS
LJMP CCS2S8
CJNE A,#07H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL7
LCALL OFF_DFS7
MOV A,FNC1
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,CF2S2S7
MOV A,EXT7
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SL2
LJMP NMS2S7
MOV A,FNC2
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,$-7
MOV A,EXT7
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,S2S7S1
LCALL CTK2_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#01H,S2S7S3
CROSS1.0,$+9
LCALL C1SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS2.0,$+12
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S7
JNB CROSS3.0,$-3
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#03H,S2S7S4
CROSS1.2,$+9
LCALL C1SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSS2.2,$+12
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S7
JNB CROSS3.2,$-3
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#04H,S2S7S5
CROSS1.3,$+9
LCALL C1SL2_SL7

```

CCS2S7:

CF2S2S7:

S2S7S1:

S2S7S3:

S2S7S4:



```

LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.3,$+12
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S7
JNB CROSSE3.3,$-3
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
A,#05H,S2S7S6
JNB CROSSE1.4,$+9
LCALL C1SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.4,$+12
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S7
JNB CROSSE3.4,$-3
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
A,#06H,S2S7S8
JNB CROSSE1.5,$+9
LCALL C1SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP CROSSE2.5,$+12
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S7
JNB CROSSE3.5,$-3
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
A,#06H,$-3
JNB CROSSE1.7,$+9
LCALL C1SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.7,$+12
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LJMP NMS2S7
JNB CROSSE3.7,$-3
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3SL2_SL7
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONET_SL7
LJMP ONET_SL7
LJMP MAIN_SYS

```

; IF NOT ENOUGH CROSP.
; SEND BUSY TONE



```

CCS2S8:
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#08H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RET_SL8
LCALL OFF_DFS8
MOV A,FNC1
ANL A,#80H
CJNE A,#80H,CF2S2S8
MOV A,EXT8
CJNE A,#09H,$+9
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,$+6
LCALL CTK2_SL2
LJMP NMS2S8
MOV A,FNC2
ANL A,#80H
CJNE A,#80H,$-7
MOV A,EXT8
CJNE A,#09H,$+12
LCALL CTK1_SL2
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,S2S8S1
LCALL CTK2_SL2
LJMP MAIN_SYS
LJMP CTK2_SL8
CJNE A,#01H,S2S8S3
CROSSE1.0,$+9
C1SL2_SL8
LJMP MAIN_SYS
CROSSE2.0,$+12
C2SL2_SL8
LJMP NMS2S8
CROSSE3.0,$-3
C3SL2_SL8
LJMP MAIN_SYS
A,#03H,S2S8S4
CJNE CROSSE1.2,$+9
LCALL C1SL2_SL8
LJMP MAIN_SYS
CROSSE2.2,$+12
C2SL2_SL8
LJMP MAIN_SYS
NMS2S8
CROSSE3.2,$-3
C3SL2_SL8
LJMP MAIN_SYS
A,#04H,S2S8S5
CJNE CROSSE1.3,$+9
LCALL C1SL2_SL8
LJMP MAIN_SYS

```

; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

JNB      CROSSE2.3,$+12
LCALL   C2SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
NMS288
JNB      CROSSE3.3,$-3
LCALL   C3SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
A,#05H,S2S886
JNB      CROSSE1.4,$+9
LCALL   C1SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
JNB      CROSSE2.4,$+12
LCALL   C2SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
NMS288
JNB      CROSSE3.4,$-3
LCALL   C3SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
A,#06H,S2S887
JNB      CROSSE1.5,$+9
LCALL   C1SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
JNB      CROSSE2.5,$+12
LCALL   C2SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
NMS288
JNB      CROSSE3.5,$-3
LCALL   C3SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
A,#07H,$-3
JNB      CROSSE1.6,$+9
LCALL   C1SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
JNB      CROSSE2.6,$+12
LCALL   C2SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
NMS288
JNB      CROSSE3.6,$-3
LCALL   C3SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL   C1SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
JB       CROSS_EXT.1,$+9
LCALL   C3SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
JB       CROSS_EXT.2,$+9
LCALL   C3SL2_SL8
LJMP    MAIN_SYS
ONBT_SL2
LCALL   ONBT_SL8
LJMP    MAIN_SYS
R7,#OFFH

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

LDCALL  DT_SL2
MOV     A,#00H
C_DF3E2: CJNE  A,DTMF3,C_DF4E2
MOV     R7,#OFFH
LDCALL  DF3_SL2
LJMP    MAIN_SYS
C_DF4E2: CJNE  A,DTMF4,C_DF5E2
MOV     R7,#OFFH
LDCALL  DF4_SL2
LJMP    MAIN_SYS
C_DF5E2: CJNE  A,DTMF5,C_DF6E2
MOV     R7,#OFFH
LDCALL  DF5_SL2
LJMP    MAIN_SYS
C_DF6E2: CJNE  A,DTMF6,NO_DF_E2
MOV     R7,#OFFH
LDCALL  DF6_SL2
LJMP    MAIN_SYS
NO_DF_E2: SETB  WAIT_DF.1
LJMP    MAIN_SYS
;*****
CHK_SL3: CJNE  A,#04H,JSA
SJMPL  SL3
JSA:    LJMP  CHK_SL4
SL3:    JNB   S_EXT.2,OFF_HK3
LJMP   ON_HK3
;*****
OFF_HK3: LCALL  DELAY90
S_EXT.2
MOV     P,NOSL3,#OFFH
WAIT_DF.2
ANL    FNC1,#0FBH
ANL    FNC2,#0FBH
ANL    FNC3,#0FBH
OUT    T1,#0FBH
EXT_DT.2,CLR_DT3
EXT_BT.2,CLR_BT3
EXT_RBT.2,CLR_RBT3
LDCALL  OFF_DFS3
LJMP    OFF_LS3
R7,#00H
LDCALL  DT_SL3
LJMP    OFF_LS3
BT     SL3
LJMP    BT_SL3
R7,#00H
LDCALL  RET_SL3
MOV     A,R_EXT1
A,#03H,$+9
LDCALL  OFF_R1
LJMP    OFF_LS1

```

```

; CLEAR BUFFER OF NUMBERS
; CLEAR WAITING DTMF DEC.
; CLEAR FUNCTION

```

```

; HOFF = HOLD OFF

```



LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS391
 JNB CROSSE3.1,\$-3
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#04H,S39195
 JNB CROSSE1.3,\$+9
 LCALL C19SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.3,\$+12
 LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS391
 JNB CROSSE3.3,\$-3
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB A,#05H,S39196
 JNB CROSSE1.4,\$+9
 LCALL C19SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4,\$+12
 LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS391
 JNB CROSSE3.4,\$-3
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB A,#06H,S39197
 JNB CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C19SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.5,\$+12
 LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS391
 JNB CROSSE3.5,\$-3
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB A,#07H,S39198
 JNB CROSSE1.6,\$+9
 LCALL C19SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.6,\$+12
 LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS391
 JNB CROSSE3.6,\$-3
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB A,#08H,\$-3
 JNB CROSSE1.7,\$+9
 LCALL C19SL1_SL3

S39194:

S39195:

S39196:

S39197:

S39198:

LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7,\$+12
 LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS391
 JNB CROSSE3.7,\$-3
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSSE_EXT.0,\$+9
 LCALL C19SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSSE_EXT.1,\$+9
 LCALL C29SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSSE_EXT.2,\$+9
 LCALL C39SL1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 LCALL ONBT_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CC9394
 CJNE A,#02H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL2
 LCALL OFF_DFS2
 MOV A,FNC1
 ANL A,#02H
 CJNE A,#02H,CF2992
 MOV A,EXT2
 CJNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL3
 LJMP NMS392
 MOV A,FNC2
 ANL A,#02H
 CJNE A,#02H,\$-7
 MOV A,EXT2
 CJNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,S39291
 LCALL CTK2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 CJNE A,#01H,S39294
 LCALL CROSSE1.0,\$+9
 LCALL C19SL2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.0,\$+12
 LCALL C29SL2_SL3

NMS391:

CC9392:

CF2992:

S39291:



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

LJMP MAIN_SYS
 NMS352
 CROSSE3.0,\$-3
 C39L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CJNE A,#04H,S392S5
 CROSSE1.3,\$+9
 C19L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JNB CROSSE2.3,\$+12
 C29L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 NMS352
 JNB CROSSE3.3,\$-3
 C39L1_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CJNE A,#05H,S392S6
 CROSSE1.4,\$+9
 C19L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JNB CROSSE2.4,\$+12
 C29L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 NMS352
 JNB CROSSE3.4,\$-3
 C39L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CJNE A,#06H,S392S7
 CROSSE1.5,\$+9
 C19L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JNB CROSSE2.5,\$+12
 C29L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 NMS352
 JNB CROSSE3.5,\$-3
 C39L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CJNE A,#07H,S392S8
 CROSSE1.6,\$+9
 C19L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JNB CROSSE2.6,\$+12
 C29L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 NMS352
 JNB CROSSE3.6,\$-3
 C39L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CJNE A,#08H,\$-3
 CROSSE1.7,\$+9
 C19L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP

JNB CROSSE2.7,\$+12
 C29L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 NMS352
 JNB CROSSE3.7,\$-3
 C39L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JB CROSSE_EXT.0,\$+9
 C19L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JB CROSSE_EXT.1,\$+9
 C29L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JB CROSSE_EXT.2,\$+9
 C39L2_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 ONBT_SL3
 LCALL ONBT_SL2
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CCS354
 CJNE A,#04H,\$-3
 R7,#00H
 LCALL RET_SL4
 LCALL OFF_DFS4
 MOV A,FNC1
 ANL A,#08H
 CJNE A,#08H,CF29394
 MOV A,EXT4
 CJNE A,#09H,\$+9
 CTK1_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 CJNE A,#0AH,\$+6
 CTK2_SL3
 LCALL NMS354
 MOV A,FNC2
 ANL A,#08H
 CJNE A,#08H,\$-7
 MOV A,EXT4
 CJNE A,#09H,\$+12
 CTK1_SL3
 LCALL CTK1_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,S39491
 CTK2_SL3
 LCALL CTK2_SL4
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#01H,S39492
 CROSSE1.0,\$+9
 C19L3_SL4
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP
 JNB CROSSE2.0,\$+12
 C29L3_SL4
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP

NMS352:

CCS354:

CF29394:

S39491:



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ทางการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

LAMP NMS384
 JNB CROSSE3.0,\$-3
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB A,#02H,S384S5
 CUNE CROSSE1.1,\$+9
 LCALL C19L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.1,\$+12
 LCALL C29L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB NMS384
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB A,#05H,S384S6
 CUNE CROSSE1.4,\$+9
 LCALL C19L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4,\$+12
 LCALL C29L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB NMS384
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE3.4,\$-3
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 CUNE A,#06H,S384S7
 JNB CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C19L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.5,\$+12
 LCALL C29L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB NMS384
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 CUNE A,#07H,S384S8
 JNB CROSSE1.6,\$+9
 LCALL C19L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.6,\$+12
 LCALL C29L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB NMS384
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 CUNE A,#08H,\$-3
 JNB CROSSE1.7,\$+9
 LCALL C19L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7,\$+12

S384S2:

S384S5:

S384S6:

S384S7:

S384S8:

LCALL C29L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 NMS394
 JNB CROSSE3.7,\$-3
 LCALL C39L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE1.0,\$+9
 CUNE C19L3_SL4
 LCALL MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.1,\$+9
 LCALL C29L3_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE3_EXT.1,\$+9
 CUNE C39L3_SL4
 LCALL MAIN_SYS
 JNB CROSSE3_EXT.2,\$+9
 CUNE C39L3_SL4
 LCALL MAIN_SYS
 JNB ONBT_SL3
 LCALL ONBT_SL4
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CC9396
 CUNE A,#05H,\$-3
 R7,#00H
 MOV RBT_SL5
 LCALL OFF_DF95
 LCALL A,FNC1
 ANL A,#10H
 CUNE A,#10H,CF293S5
 MOV A,EXT5
 CUNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK1_SL3
 LAMP MAIN_SYS
 CUNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL3
 LAMP NMS395
 MOV A,FNC2
 ANL A,#10H
 CUNE A,#10H,\$-7
 MOV A,EXT5
 CUNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL3
 LCALL CTK1_SL5
 LAMP MAIN_SYS
 CUNE A,#0AH,S355S1
 LCALL CTK2_SL3
 LCALL CTK2_SL5
 LAMP MAIN_SYS
 CUNE A,#01H,S355S2
 LCALL CROSSE1.0,\$+9
 LCALL C19L3_SL5
 LAMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.0,\$+12
 LCALL C29L3_SL5
 LAMP MAIN_SYS
 LAMP NMS395

NMS384:

CC9395:

CF293S5:

S355S1:



; IF NOT TK1 OR TK2, NORMAL CONNECT

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่นิยามให้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

JNB CROSSE3.0,\$-3
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#02H,S385S4
 JNB CROSSE1.1,\$+9
 LCALL C1SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.1,\$+12
 LCALL C2SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS335
 JNB CROSSE3.1,\$-3
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#04H,S385S6
 JNB CROSSE1.3,\$+9
 LCALL C1SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.3,\$+12
 LCALL C2SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS335
 JNB CROSSE3.3,\$-3
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#06H,S385S7
 JNB CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C1SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.5,\$+12
 LCALL C2SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS335
 JNB CROSSE3.5,\$-3
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#07H,S385S8
 JNB CROSSE1.6,\$+9
 LCALL C1SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.6,\$+12
 LCALL C2SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 LJMP NMS335
 JNB CROSSE3.6,\$-3
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#08H,\$-3
 JNB CROSSE1.7,\$+9
 LCALL C1SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7,\$+12
 LCALL C2SL3_SL5

LJMP MAIN_SYS
 NMS335
 JNB CROSSE3.7,\$-3
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSSE_EXT.0,\$+9
 LCALL C1SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSSE_EXT.1,\$+9
 LCALL C2SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 JB CROSSE_EXT.2,\$+9
 LCALL C3SL3_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 ONBT_SL3
 LCALL ONBT_SL5
 LJMP MAIN_SYS
 CCS337
 CJNE A,#06H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL6
 LCALL OFF_DFS6
 MOV A,FNC1
 ANL A,#20H
 CJNE A,#20H,CF29336
 MOV A,EXT6
 CJNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL3
 LJMP NMS336
 MOV A,FNC2
 ANL A,#20H
 CJNE A,#20H,\$-7
 MOV A,EXT6
 CJNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,S386S1
 LCALL CTK2_SL3
 LJMP MAIN_SYS
 CJNE A,#01H,S386S2
 LCALL C1SL3_SL6
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE1.0,\$+9
 LCALL C2SL3_SL6
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.0,\$+12
 LCALL C2SL3_SL6
 LJMP MAIN_SYS
 JNB CROSSE3.0,\$-3

NMS335:

CCS336:

CF29336:

S386S1:



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์อื่นใด
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

S38782: MAIN_SYS
 CJNE A,#02H,S38784
 JNB CROSSE1.1,\$+9
 LCALL C19L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.1,\$+12
 LCALL C29L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB NMS397
 CROSSE3.1,\$-3
 LCALL C39L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 A,#04H,S38785
 CROSSE1.3,\$+9
 LCALL C19L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.3,\$+12
 LCALL C29L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB NMS397
 CROSSE3.3,\$-3
 LCALL C39L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 A,#05H,S38786
 CROSSE1.4,\$+9
 LCALL C19L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.4,\$+12
 LCALL C29L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB NMS397
 CROSSE3.4,\$-3
 LCALL C39L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 A,#06H,S38788
 CROSSE1.5,\$+9
 LCALL C19L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.5,\$+12
 LCALL C29L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB NMS397
 CROSSE3.5,\$-3
 LCALL C39L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 A,#08H,\$-3
 CROSSE1.7,\$+9
 LCALL C19L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.7,\$+12
 LCALL C29L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB NMS397

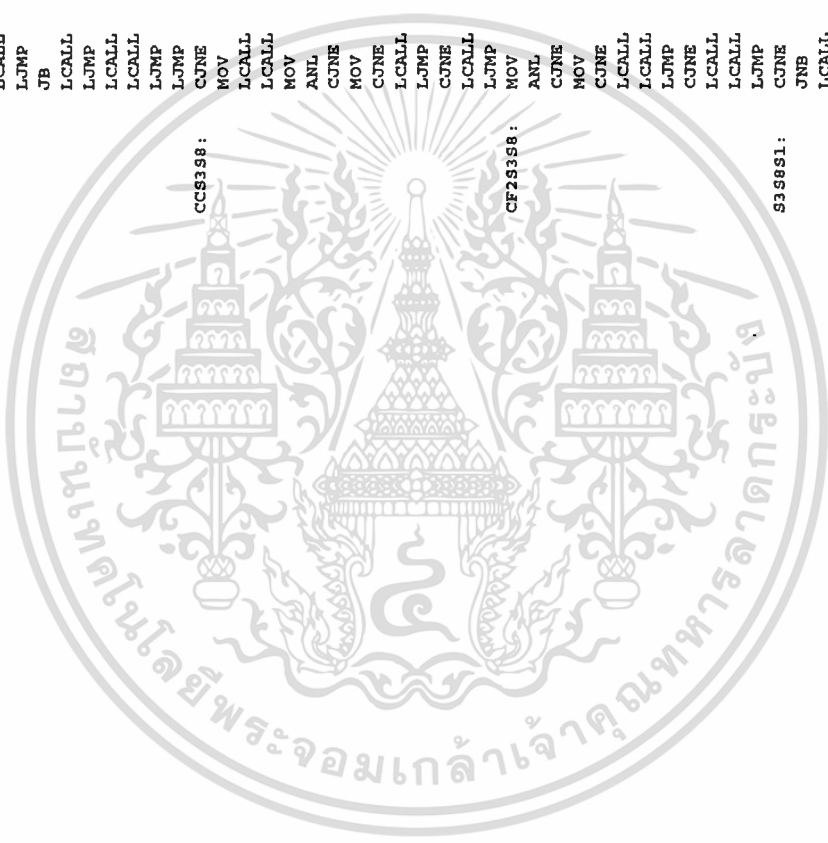
JNB CROSSE3.7,\$-3
 LCALL C39L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JB CROSSE1.0,\$+9
 LCALL C19L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JB CROSSE2.1,\$+9
 LCALL C29L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 JB CROSSE3.2,\$+9
 LCALL C39L3_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 ONBT_SL7
 LCALL ONBT_SL7
 LJMPC MAIN_SYS
 MAIN_SYS
 CJNE A,#08H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL8
 LCALL OFF_DFS8
 MOV A,FNC1
 ANL A,#80H
 CJNE A,#80H,CF29388
 MOV A,EXT8
 CJNE A,#09H,\$+9
 LCALL CTK1_SL3
 LJMPC MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,\$+6
 LCALL CTK2_SL3
 LJMPC NMS298
 MOV A,FNC2
 ANL A,#80H
 CJNE A,#80H,\$-7
 MOV A,EXT8
 CJNE A,#09H,\$+12
 LCALL CTK1_SL3
 LCALL CTK1_SL8
 LJMPC MAIN_SYS
 CJNE A,#0AH,S388S1
 LCALL CTK2_SL3
 LCALL CTK2_SL8
 LJMPC MAIN_SYS
 CJNE A,#01H,S388S2
 CROSSE1.0,\$+9
 LCALL C19L3_SL8
 LJMPC MAIN_SYS
 JNB CROSSE2.0,\$+12
 LCALL C29L3_SL8
 LJMPC MAIN_SYS
 LJMPC NMS298
 JNB CROSSE3.0,\$-3
 LCALL C39L3_SL8
 LJMPC MAIN_SYS

NMS387:

CCS388:

CF29388:

S388S1:



```

S39882: CJNE A,#02H,S39884
JNB CROSSE1.1,$+9
LCALL C19L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.1,$+12
LCALL C29L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.1,$-3
LCALL C39L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
S39884: CJNE A,#04H,S39885
JNB CROSSE1.3,$+9
LCALL C19L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.3,$+12
LCALL C29L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.3,$-3
LCALL C39L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
S39885: CJNE A,#05H,S39886
JNB CROSSE1.4,$+9
LCALL C19L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.4,$+12
LCALL C29L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.4,$-3
LCALL C39L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
S39886: CJNE A,#06H,S39887
JNB CROSSE1.5,$+9
LCALL C19L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.5,$+12
LCALL C29L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.5,$-3
LCALL C39L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
S39887: CJNE A,#07H,$-3
JNB CROSSE1.6,$+9
LCALL C19L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE2.6,$+12
LCALL C29L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JNB CROSSE3.6,$-3
LJMP NMS298

```

```

LJMP C39L3_SL8
MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C19L3_SL8
MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
C29L3_SL8
MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
C39L3_SL8
MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL3
ONBT_SL3
LJMP MAIN_SYS
R7,#OFFH
DT_SL3
MOV A,#00H
CJNE A,DTMF3,C_DF4E3
R7,#OFFH
DF3_SL3
LJMP MAIN_SYS
A,DTMF4,C_DF5E3
R7,#OFFH
DF4_SL3
LCALL MAIN_SYS
CJNE A,DTMF5,C_DF6E3
R7,#OFFH
DF5_SL3
LJMP MAIN_SYS
A,DTMF6,NO_DF_E3
R7,#OFFH
DF6_SL3
LCALL MAIN_SYS
LJMP WAIT_DF.2
MAIN_SYS
;*****
CHK_SL4: CJNE A,#08H,J85
SJMP SL4
LJMP CHK_SL5
JNB 'S_EXT.3,OFF_HK4
LJMP ON_HK4
;*****
OFF_HK4: LCALL DELAY90
S_EXT.3
MOV P_NOSL4,#OFFH
WAIT_DF.3
CLR FNC1,#0F7H
ANL FNC2,#0F7H
ANL FNC3,#0F7H
ANL OUT_T1,#0F7H
ANL OUT_T2,#0F7H
ANL EXT_DT.3,CLR_DT4
JB

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

; GIVE DIAL TONE

```

```

NMS398:
GDT_SL3:
C_DF3E3:
C_DF4E3:
C_DF5E3:
C_DF6E3:
NO_DF_E3:
CHK_SL4:
J85:
SL4:
;*****
OFF_HK4:
SETB
LJMP
CJNE
MOV
CLR
ANL
ANL
ANL
ANL

```

```

; CLEAR BUFFER OF NUMBERS
; CLEAR WAITING DTMF DEC.
; CLEAR FUNCTION

```



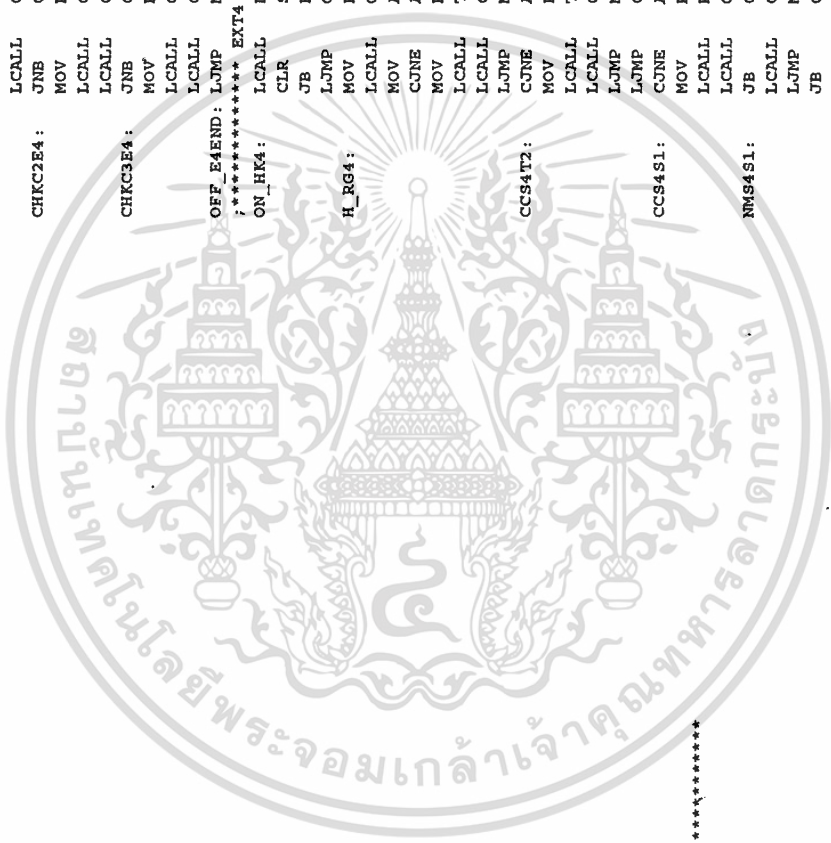
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

JB      EXT BT.3,CLR_BT4
JB      EXT_RBT.3,CLR_RBT4
LCALL  OFF_DFS4
LJMP   OFF_LS4
MOV    R7,#00H
LCALL  DT_SL4
LJMP   OFF_LS4
MOV    R7,#00H
LCALL  BT_SL4
LJMP   OFF_LS4
MOV    R7,#00H
LCALL  RET_SL4
MOV    A,R_EXT1
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R1
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT2
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R2
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT3
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R3
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT4
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R4
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT5
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R5
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT6
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R6
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT7
CJNE  A,#04H,$+9
LCALL  OFF_R7
LJMP   OFF_LS1
MOV    A,R_EXT8
CJNE  A,#04H,$+6
LCALL  OFF_R8
LJMP   OFF_LS4:
MOV    A,#09H
CJNE  A,EXT4,CHKT2E4
MOV    R7,#00H
LCALL  TK1_SL4
MOV    A,TKE1
ANL   A,#08H
CJNE  A,#00H,$+8
MOV    R7,#00H
LCALL  TK1_HK
MOV    A,#0AH
CJNE  A,EXT4,CHKC1E4
MOV    R7,#00H
LCALL  TK2_SL4

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



```

A,TKE2
A.#08H
A.#00H,$+8
R7,#00H
TK2_HK
CROSSE1.3,CHKC2E4
R7,#00H
CROSS1_4
CHK_CRI
CROSSE2.3,CHKC3E4
R7,#00H
CROSS2_4
CHK_CR2
CROSSE3.3,OFF_E4END
R7,#00H
CROSS3_4
CHK_CR3
MAIN_SYS
EXT4_HOLD_ON *****
ON_HK4:
LCALL DELAYS0
CLR   S_EXT.3
JB    EXT_RG.3,H_RG4
LJMP  GDT_SL4
MOV   R7,#00H
OFF_R4
LCALL A,R_EXT4
CJNE  A,#09H,CCS4T2
MOV   R7,#00H
TK1_RBT
LCALL TK1_SL4
LCALL MAIN_SYS
LJMP  MAIN_SYS
CJNE  A,#0AH,CCS4S1
R7,#00H
TK2_RBT
LCALL TK2_SL4
LCALL MAIN_SYS
LJMP  CCS4S2
CJNE  A,#01H,$-3
R7,#00H
RBT_SL1
OFF_DFS1
LCALL CROSS_EXT.0,$+9
CJNE  A,EXT4,CHKC1E4
LJMP  MAIN_SYS
JB    CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2SL1_SL4
LJMP  MAIN_SYS
CJNE  A,EXT4,CHKC1E4
LJMP  C3SL1_SL4
LJMP  MAIN_SYS
CJNE  A,EXT4,CHKC1E4
LJMP  ONBT_SL1
LJMP  MAIN_SYS

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE


```

LCALL DF3_SL4
LJMP MAIN_SYS
C_DF4E4: CUNE A,DTMF4,C_DF5E4
MOV R7,#OFFH
LCALL DF4_SL4
LJMP MAIN_SYS
C_DF5E4: CUNE A,DTMFS,C_DF6E4
MOV R7,#OFFH
LCALL DF5_SL4
LJMP MAIN_SYS
C_DF6E4: CUNE A,DTMF6,NO_DF_E4
MOV R7,#OFFH
LCALL DF6_SL4
LJMP MAIN_SYS

NO_DF_E4: SETB WAIT_DF.3
LJMP MAIN_SYS
*****; HOFF = HOLD OFF
CHK_SL5: CUNE A,#10H,J96
SUMP SL5
JS6: LJMP CHK_SL6
SL5: JNB S_EXT.4,OFF_HK5
LJMP ON_HK5
*****; *****
OFF_HK5: LCALL DELAY90
SETB S_EXT.4
MOV P_NOSL5,#OFFH
CLR WAIT_DF.4
ANL FNCL,#0EFH
ANL FNC2,#0EFH
ANL FNC3,#0EFH
ANL OUT_T1,#0EFH
ANL OUT_T2,#0EFH
JB EXT_DT.4,CLR_DTS
JB EXT_BT.4,CLR_BTS
JB EXT_RT.4,CLR_RTS
LCALL OFF_DF55
LJMP OFF_LS5
CLR_DTS: MOV R7,#00H
LCALL DT_SL5
LJMP OFF_LS5
CLR_BTS: MOV R7,#00H
LCALL BT_SL5
LJMP OFF_LS5
CLR_RTS: MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL5
MOV A,R_EXTR1
CUNE A,#05H,$+9
LCALL OFF_R1
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXTR2
CUNE A,#05H,$+9
LCALL OFF_R2

```



```

***** OFF LINE THAT CONNECT WITH EXT.5 *****
OFF_LS5: MOV A,#09H
CUNE A,EXT5,CHKT2ES
MOV R7,#00H
LCALL TK1_SL5
MOV A,TKE1
A,#10H
CUNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
MOV A,#0AH
CUNE A,EXT5,CHKC1ES
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SL5
MOV A,TKE2
A,#10H
CUNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK2_HK
CROSSE1.4,CHKC2ES
R7,#00H
CROSS1_5
CHK_CRI
CROSSE2.4,CHKC3ES
R7,#00H
CROSS2_5
CHK_CR2
CROSSE3.4,OFF_ESEND
R7,#00H
CROSS3_5
CHK_CR3
OFF_ESEND: LJMP MAIN_SYS
***** EXT5.HOLD.ON *****

```

```

; CLEAR BUFFER OF NUMBERS
; CLEAR WAITING DTMF DEC.
; CLEAR FUNCTION

```

```

ON_HK5:  LCALL DELAY90
CLR      S_EXT.4
JB       EXT_RG.4,H_RG5
LJMP    GDT_SLS
MOV      R7,#00H
LCALL  OFF_R5
MOV      A,R_EXTS
CJNE    A,#09H,CCS5T2
MOV      R7,#00H
LCALL  TK1_RBT
LCALL  CTK1_SLS
LJMP    MAIN_SYS
CCS5T2:  CJNE    A,#0AH,CCS5S1
MOV      R7,#00H
LCALL  TK2_RBT
LCALL  CTK2_SLS
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S1:  CJNE    A,#01H,$-3
MOV      R7,#00H
LCALL  RBT_SLS
LCALL  OFF_DFS1
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL  C1S1L_SLS
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S2:  JB       CROSS_EXT.1,$+9
LCALL  C2S1L_SLS
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  ONBT_SLS
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S3:  CJNE    A,#02H,$-3
MOV      R7,#00H
LCALL  RBT_SL2
LCALL  OFF_DFS2
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL  C1S1L2_SLS
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.1,$+9
LCALL  C1S1L2_SL5
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.2,$+9
LCALL  C3S1L2_SLS
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  ONBT_SL2
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S4:  CJNE    A,#03H,$-3
MOV      R7,#00H
LCALL  RBT_SL7
LCALL  OFF_DFS7
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL  C1S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.1,$+9
LCALL  C2S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.2,$+9
LCALL  C3S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  ONBT_SL5
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S5:  CJNE    A,#04H,$-3
MOV      R7,#00H
LCALL  RBT_SL4
LCALL  OFF_DFS4
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL  C1S1L4_SL5
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.1,$+9
LCALL  C2S1L4_SL5
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.2,$+9
LCALL  C3S1L4_SL5
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  ONBT_SL4
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S6:  CJNE    A,#06H,$-3
MOV      R7,#00H
LCALL  RBT_SL6
LCALL  OFF_DFS6
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL  C1S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.1,$+9
LCALL  C2S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.2,$+9
LCALL  C3S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  ONBT_SL5
LJMP    MAIN_SYS
CCS5S7:  CJNE    A,#07H,$-3
MOV      R7,#00H
LCALL  RBT_SL7
LCALL  OFF_DFS7
JB       CROSS_EXT.0,$+9
LCALL  C1S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.1,$+9
LCALL  C2S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  CROSS_EXT.2,$+9
LCALL  C3S1L5_SL6
LJMP    MAIN_SYS
LCALL  ONBT_SL5
LJMP    MAIN_SYS

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

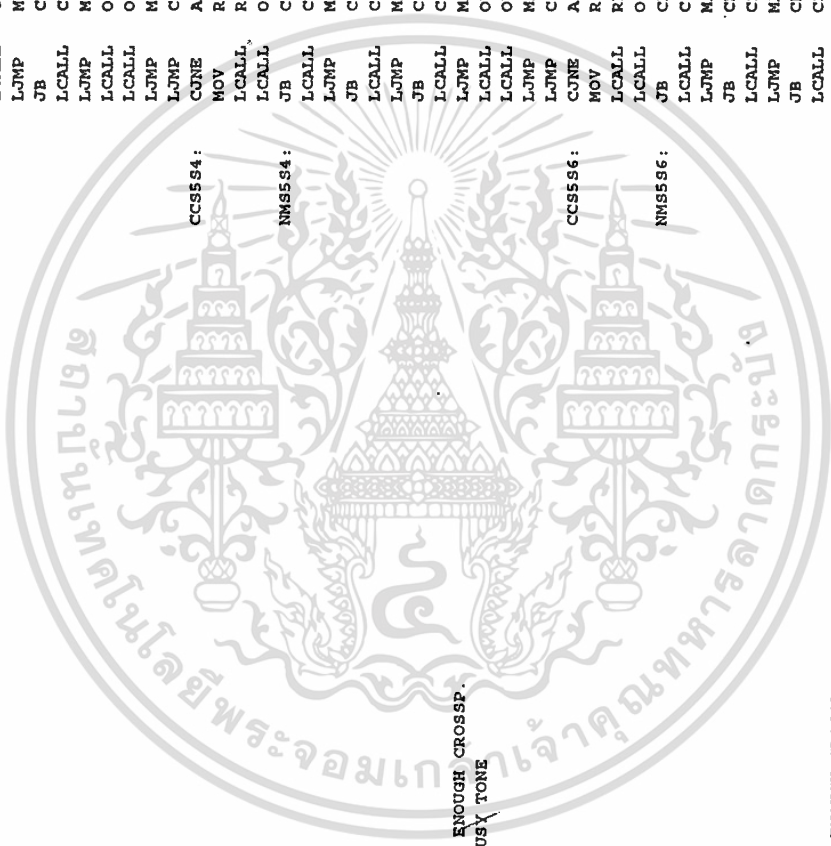
; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```



เอกสารนี้ เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านกา
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL OFF_DFS7
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C19L5_SL7
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C29L5_SL7
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C39L5_SL7
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL7
LJMP MAIN_SYS
MOV A,#08H,$-3
R7,#00H
LCALL RBT_SL8
LCALL OFF_DFS8
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C19L5_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C29L5_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C39L5_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LJMP MAIN_SYS
MOV R7,#OFFH
LCALL DT_SL5
MOV A,#00H
MOV R7,#OFFH
LCALL DF3_SL5
LJMP MAIN_SYS
C_DF4E5:
MOV R7,#OFFH
LCALL DP4_SL5
LJMP MAIN_SYS
C_DF5E5:
MOV R7,#OFFH
LCALL DF5_SL5
LJMP MAIN_SYS
C_DF6E5:
MOV R7,#OFFH
LCALL DP6_SL5
LJMP MAIN_SYS
NO_DF_E5:
SETB WAIT_DF.4
LJMP MAIN_SYS
;*****
CHK_SL6:
CJNE A,#20H,$J7
; HOFF = HOLD OFF

```

```

;IF NOT ENOUGH CROSSP.
;SEND BUSY TONE

```

```

;IF NOT ENOUGH CROSSP.
;SEND BUSY TONE

```

```

;GIVE DIAL TONE

```

```

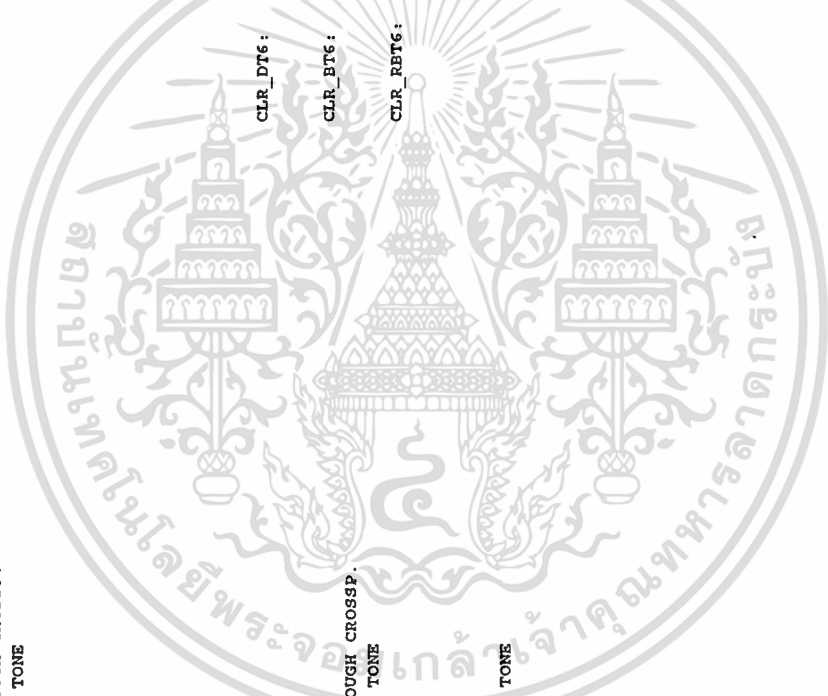
JMP SL6
LJMP CHK_SL7
JNB S_EXT.5,OFF_HK6
LJMP ON_HK6
;*****
OFF_HK6:
LCALL DELAY90
SETB S_EXT.5
MOV P_NOSL6,#0FFH
CLR WAIT_DF.5
ANL FNCL,#0DFH
ANL FNC2,#0DFH
ANL FNC3,#0DFH
ANL OUT_T1,#0DFH
ANL OUT_T2,#0DFH
JB EXT_DT.5,CLR_DT6
JB EXT_BT.5,CLR_RBT6
JB EXT_RBT.5,CLR_RBT6
LCALL OFF_DFS6
LJMP OFF_LS6
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL6
LJMP OFF_LS6
MOV R7,#00H
LCALL BT_SL6
LJMP OFF_LS6
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL6
MOV A,R_EXT1
CJNE A,#06H,$+9
LCALL OFF_R1
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT2
CJNE A,#06H,$+9
LCALL OFF_R2
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT3
CJNE A,#06H,$+9
LCALL OFF_R3
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT4
CJNE A,#06H,$+9
LCALL OFF_R4
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT5
CJNE A,#06H,$+9
LCALL OFF_R5
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT7
CJNE A,#06H,$+9
LCALL OFF_R7
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT8
CJNE A,#06H,$+6

```

```

;CLEAR BUFFER OF NUMBERS
;CLEAR WAITING DTMF DEC.
;CLEAR FUNCTION

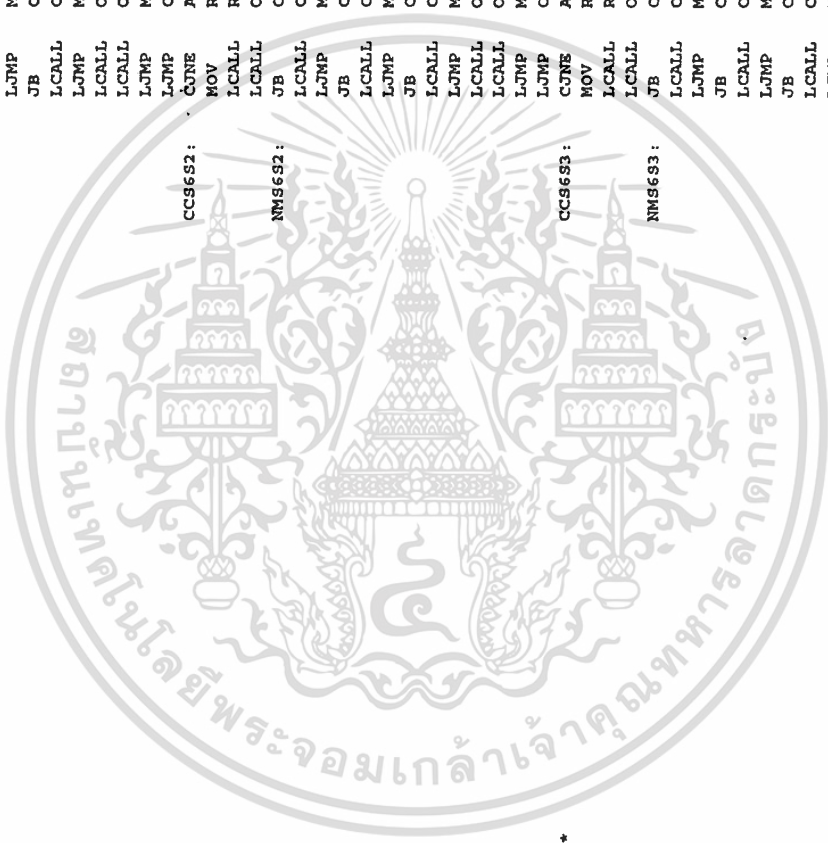
```



```

LCALL OFF_RS
;***** OFF LINE THAT CONNECT WITH EXT.6 *****
OFF_LS6: MOV A,#09H
CJNE A,EXT6,CHK2E6
MOV R7,#00H
LCALL TK1_SL6
MOV A,TK1E1
ANL A,#20H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
MOV A,$0AH
CJNE A,EXT6,CHK1E6
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SL6
MOV A,TK2E2
ANL A,#20H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK2_HK
CHK1E6: JNB CROSSE1.5,CHKCR6
MOV R7,#00H
LCALL CROS1_6
LCALL CHK_CR1
CHK2E6: JNB CROSSE2.5,CHKC3E6
MOV R7,#00H
LCALL CROS2_6
LCALL CHK_CR2
CHK3E6: JNB CROSSE3.5,OFF_E6END
MOV R7,#00H
LCALL CROS3_6
LCALL CHK_CR3
OFF_E6END: LJMP MAIN_SYS
;***** EXT6.HOLD ON *****
ON_HK6: LCALL DELAY90
CLR S_EXT.5
JB EXT_RG.5,H_RG6
LJMP GDT_SL6
MOV R7,#00H
LCALL OFF_R6
MOV A,R_EXT6
CJNE A,#09H,CCS6T2
MOV R7,#00H
LCALL TK1_RET
LCALL TK1_SL6
LJMP MAIN_SYS
CCS6T2: CJNE A,#0AH,CCS6S1
MOV R7,#00H
LCALL TK2_RET
LCALL TK2_SL6
LJMP MAIN_SYS
CCS6S1: CJNE A,#01H,$-3

```



```

MOV R7,#00H
LCALL RET_SL1
LCALL OFF_DFS1
CROSS_EXT.0,$+9
CISLI_SL6
MAIN_SYS
CROSS_EXT.1,$+9
C2SLI_SL6
MAIN_SYS
CROSS_EXT.2,$+9
C3SLI_SL6
MAIN_SYS
ONBT_SL6
ONBT_SL1
MAIN_SYS
CCS6S3: CJNE A,#02H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RET_SL2
LCALL OFF_DFS2
CISL2_SL6
MAIN_SYS
CROSS_EXT.1,$+9
C2SL2_SL6
MAIN_SYS
CROSS_EXT.2,$+9
C3SL2_SL6
MAIN_SYS
ONBT_SL2
ONBT_SL2
MAIN_SYS
CCS6S4: CJNE A,#03H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RET_SL3
LCALL OFF_DFS3
CROSS_EXT.0,$+9
CISL3_SL6
MAIN_SYS
CROSS_EXT.1,$+9
C2SL3_SL6
MAIN_SYS
CROSS_EXT.2,$+9
C3SL3_SL6
MAIN_SYS
ONBT_SL3
ONBT_SL3
MAIN_SYS
CCS6S5: CJNE A,#04H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL4

```



```

CLR_DT7:  LJMPP OFF_LS7
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL7
LJMP OFF_LS7
CLR_BT7:  MOV R7,#00H
LCALL BT_SL7
LJMP OFF_LS7
CLR_RBT7: MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL7
MOV A,R_EXT1
CJNE A,#07H,$+9
LCALL OFF_R1
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT2
CJNE A,#07H,$+9
LCALL OFF_R2
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT3
CJNE A,#07H,$+9
LCALL OFF_R3
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT4
CJNE A,#07H,$+9
LCALL OFF_R4
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT5
CJNE A,#07H,$+9
LCALL OFF_R5
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT6
CJNE A,#07H,$+9
LCALL OFF_R6
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT8
CJNE A,#07H,$+6
LCALL OFF_R8
***** OFF LINE THAT CONNECT WITH EXT.7 *****
OFF_LS7:  MOV A,#09H
CJNE A,EXT7,CHKT2E7
MOV R7,#00H
LCALL TK1_SL7
MOV A,TKE1
CJNE A,#40H
MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
MOV A,#0AH
CJNE A,EXT7,CHKC1E7
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SL7
MOV A,TKE2
ANL A,#40H
CJNE A,#00H,$+8
CHKT2E7: MOV A,#0AH
CJNE A,EXT7,CHKC1E7
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SL7
MOV A,TKE2
ANL A,#40H
CJNE A,#00H,$+8
OFF_LS7  R7,#00H
TK2_HK  CROSSE1.6,CHKC2E7
R7,#00H
CROSS1_7
CHK_CR1  CROSSE2.6,CHKC3E7
R7,#00H
CROSS2_7
CHK_CR2  CROSSE3.6,OFF_ETEND
R7,#00H
CROSS3_7
CHK_CR3  LJMPP MAIN_SYS
OFF_ETEND: LJMPP MAIN_SYS
***** EXT7.HOLD ON *****
ON_HK7:  LCALL DELAY90
CLR S_EXT.6
JB EXT_RG.6,H_RG7
LJMP GDT_SL7
H_RG7:  MOV R7,#00H
LCALL OFF_R7
MOV A,R_EXT7
CJNE A,#09H,CCS7T2
MOV R7,#00H
LCALL TK1_RBT
TK1_RBT  CTK1_SL7
LJMP MAIN_SYS
CCS7T2:  A,#0AH,CCS7S1
MOV R7,#00H
LCALL TK2_RBT
TK2_RBT  CTK2_SL7
LJMP MAIN_SYS
CCS7S1:  A,#01H,$-3
R7,#00H
LCALL RBT_SL1
OFF_DF51  CROSS_EXT.0,$+9
CISLI_SL7
MAIN_SYS  CROSS_EXT.1,$+9
C2SLI_SL7
MAIN_SYS  CROSS_EXT.2,$+9
C3SLI_SL7
MAIN_SYS  ONBT_SL7
ONBT_SL7  ONBT_SL1
MAIN_SYS  CCS7S3
CCS7S2:  A,#02H,$-3
R7,#00H
MOV

```



LCALL RBT_SL2
 LCALL OFF_DF92
 JB CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL2_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.1,\$+9
 JB C1SL2_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.2,\$+9
 JB C1SL2_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP C1SL2_SL7
 LCALL ONBT_SL2
 LCALL ONBT_SL2
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP C1SL2_SL7
 CUNE A,#03H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL3
 LCALL OFF_DF93
 JB CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL3_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.1,\$+9
 JB C1SL3_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.2,\$+9
 JB C1SL3_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP C1SL3_SL7
 LCALL ONBT_SL3
 LCALL ONBT_SL3
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP C1SL3_SL7
 CUNE A,#04H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL4
 LCALL OFF_DF94
 JB CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL4_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.1,\$+9
 JB C1SL4_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.2,\$+9
 JB C1SL4_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP C1SL4_SL7
 LCALL ONBT_SL4
 LCALL ONBT_SL4
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP C1SL4_SL7
 CUNE A,#05H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL5
 LCALL OFF_DF95

NMS792:

CCS793:

NMS793:

CCS794:

NMS794:

CCS795:

LCALL CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL5_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.1,\$+9
 JB C2SL5_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.2,\$+9
 JB C3SL5_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP ONBT_SL7
 LCALL ONBT_SL5
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CCS798
 CUNE A,#06H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL6
 LCALL OFF_DF96
 JB CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL6_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.1,\$+9
 JB C2SL6_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.2,\$+9
 JB C3SL6_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP ONBT_SL7
 LCALL ONBT_SL6
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CUNE A,#08H,\$-3
 MOV R7,#00H
 LCALL RBT_SL8
 LCALL OFF_DF98
 JB CROSS_EXT.0,\$+9
 C1SL7_SL8
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.1,\$+9
 JB C2SL7_SL8
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP CROSS_EXT.2,\$+9
 JB C3SL7_SL8
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP ONBT_SL7
 LCALL ONBT_SL8
 LCALL MAIN_SYS
 LJMP R7,#OFFH
 MOV DT_SL7
 LCALL A,#00H
 MOV A,DTMF3,C_DF4E7
 MOV R7,#OFFH
 LCALL DF3_SL7
 LCALL MAIN_SYS
 CUNE A,DTMF4,C_DF5E7

NMS795:

CCS796:

NMS796:

CCS798:

NMS798:

GDT_SL7:

C_DF3E7:

C_DF4E7:

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

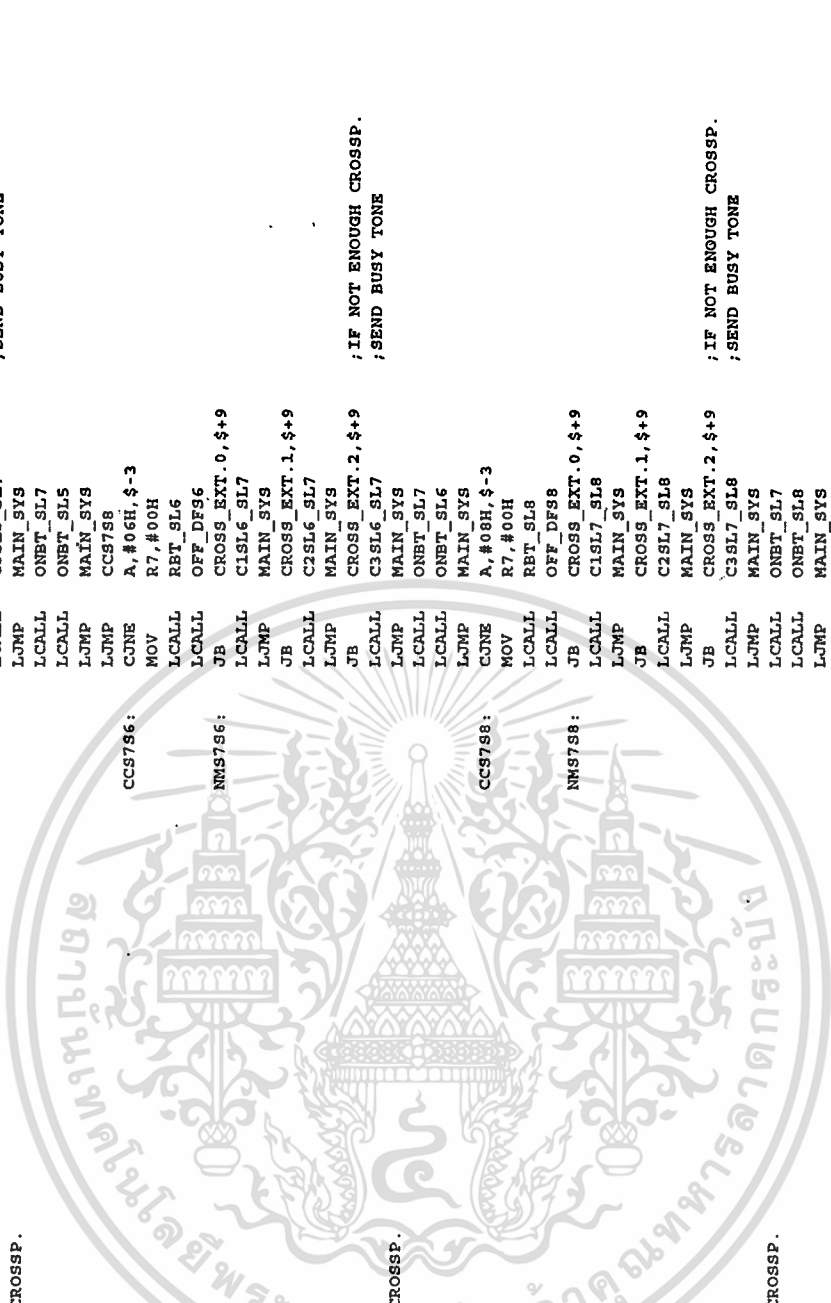
; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
 ; SEND BUSY TONE

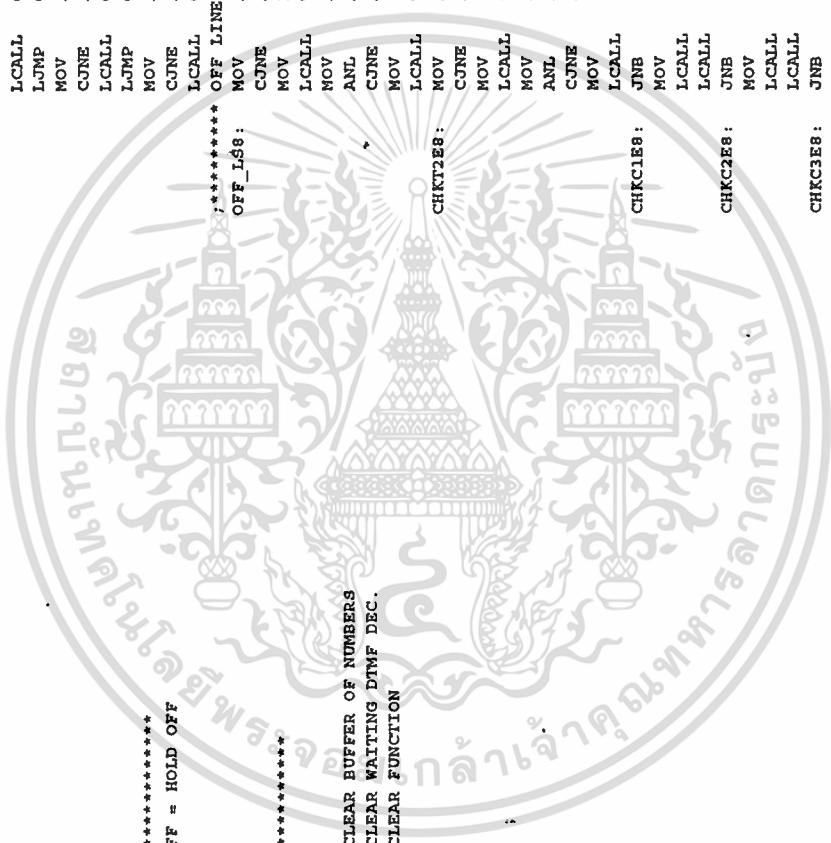
; GIVE DIAL TONE



```

MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL7
LJMP MAIN_SYS
C_DF5E7:
MOV A,DTMF5,C_DF6E7
LCALL DF5_SL7
LJMP MAIN_SYS
C_DF6E7:
MOV A,DTMF6,NO_DF_E7
LCALL DF6_SL7
LJMP MAIN_SYS
NO_DF_E7: SETB WAIT_DF.6
LJMP MAIN_SYS
;*****; HOFF = HOLD OFF
CHK_SL8:
CJNE A,#80H,J_MAIN
S JMP SL8
J_MAIN:
LJMP S_EXT.7,OFF_HK8
SL8:
;*****; EXT8 HOLDING OFF *****
OFF_HK8: LCALL DELAY90
SETB S_EXT.7
MOV P_NOSL8,#0FFH
CLR CLR_WAIT_DF.7
ANL FNCL,#7FH
ANL FNCC,#7FH
ANL FNCS,#7FH
ANL OUT_TL,#07FH
ANL OUT_T2,#07FH
JB EXT_DT.7,CLR_DT8
JB EXT_BT.7,CLR_BT8
JB EXT_RBT.7,CLR_RBT8
LCALL OFF_DFS8
LJMP OFF_LS8
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL8
LJMP OFF_LS8
MOV R7,#00H
LCALL BT_SL8
LJMP OFF_LS8
CLR_RBT8: MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL8
MOV A,R_EXT1
CJNE A,#08H,$+9
LCALL OFF_R1
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT2
CJNE A,#08H,$+9
LCALL OFF_R2
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT3
CJNE A,#08H,$+9
LCALL OFF_LS1
MOV A,R_EXT4
CJNE A,#08H,$+9
LCALL OFF_R4
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT5
CJNE A,#08H,$+9
LCALL OFF_R5
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT6
CJNE A,#08H,$+9
LCALL OFF_R6
LJMP OFF_LS1
MOV A,R_EXT7
CJNE A,#08H,$+6
LCALL OFF_R7
;*****; OFF LINE THAT CONNECT WITH EXT.8 *****
CJNE A,EXT8,CHKT2E8
MOV R7,#00H
LCALL TK1_SL8
MOV A,TKE1
ANL A,#80H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
MOV A,#0AH
CJNE A,EXT8,CHKC1E8
MOV R7,#00H
LCALL TK2_SL8
MOV A,TKE2
ANL A,#90H
CJNE A,#00H,$+8
MOV R7,#00H
LCALL TK2_HK
CHKC1E8: JNB CROSSE1.7,CHKC2E8
MOV R7,#00H
LCALL CROSS1_8
LCALL CHK_CRI
CHKC2E8: JNB CROSSE2.7,CHKC3E8
MOV R7,#00H
LCALL CROSS2_8
LCALL CHK_CR2
CHKC3E8: JNB CROSSE3.7,OFF_E8END
MOV R7,#00H
LCALL CROSS3_8
LCALL CHK_CR3
OFF_E8END: LJMP MAIN_SYS
;*****; EXT8 HOLD ON *****
ON_HK8: LCALL DELAY90
CLR S_EXT.7
JB EXT_RG.7,H_RG8

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

I_RGB:
LJMP GDT_SL8
MOV R7,#00H
LCALL OFF_R8
MOV A,R_EXT8
CJNE A,#09H,CC88T2
MOV R7,#00H
LCALL TK1_RBT
LCALL CTK1_SL8
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#0AH,CC88S1
MOV R7,#00H
LCALL CTK2_SL8
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#01H,$-3
CC88S2:
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL1
LCALL OFF_DFS1
NMS8S1:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1S1L1_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2S1L1_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3S1L1_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL1
LJMP MAIN_SYS
CC88S3:
CJNE A,#02H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL2
LCALL OFF_DFS2
NMS8S2:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1S1L2_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2S1L2_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3S1L2_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL2
LJMP MAIN_SYS
LJMP CC88S4
CC88S3:
CJNE A,#03H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL3
LCALL OFF_DFS3

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

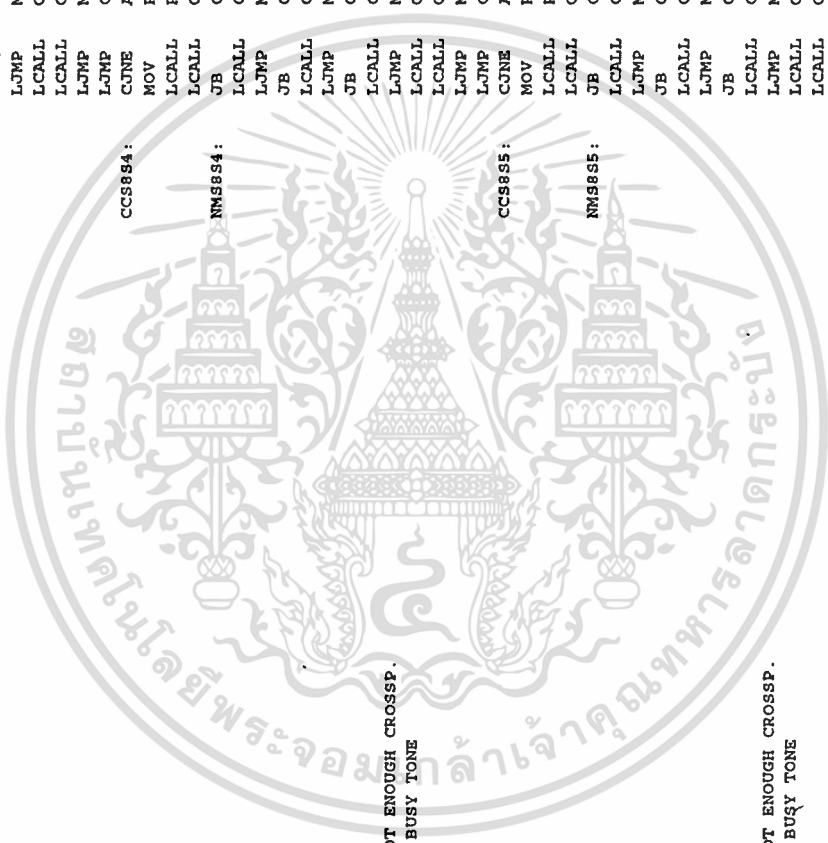
; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE

```

```

NMS8S3:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1S1L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2S1L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3S1L3_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL3
LJMP MAIN_SYS
LJMP CC88S5
CJNE A,#04H,$-3
R7,#00H
LCALL RET_SL4
LCALL OFF_DFS4
NMS8S4:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1S1L4_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2S1L4_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3S1L4_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL4
LJMP MAIN_SYS
LJMP CC88S6
CJNE A,#05H,$-3
R7,#00H
LCALL RET_SL5
LCALL OFF_DFS5
NMS8S5:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1S1L5_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2S1L5_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
LCALL C3S1L5_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL5
LJMP MAIN_SYS
LJMP CC88S7
CJNE A,#06H,$-3
R7,#00H
LCALL RET_SL6
LCALL OFF_DFS6
NMS8S6:
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1S1L6_SL8

```



```

LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2SL6_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE
LCALL C3SL6_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL6
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,#07H,$-3
MOV R7,#00H
LCALL RBT_SL7
LCALL OFF_DFS7
JB CROSS_EXT.0,$+9
LCALL C1SL7_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.1,$+9
LCALL C2SL7_SL8
LJMP MAIN_SYS
JB CROSS_EXT.2,$+9
; IF NOT ENOUGH CROSSP.
; SEND BUSY TONE
LCALL C3SL7_SL8
LJMP MAIN_SYS
LCALL ONBT_SL8
LCALL ONBT_SL7
LJMP MAIN_SYS
MOV R7,#0FFH
DT_SL8
MOV A,#00H
CJNE A,DTMF3,C_DFAE8
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL8
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,DTMF4,C_DF5E8
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL8
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,DTMF5,C_DF6E8
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL8
LJMP MAIN_SYS
CJNE A,DTMF6,NO_DF_E8
MOV DF6_SL8
LJMP MAIN_SYS
NO_DF_E8: SETB WAIT_DF.7
LJMP MAIN_SYS
;*****
CHK_CR1: MOV A,CROSSE1
CJNE A,#00H,$+5
CLR CROSS_EXT.0
RET
CHK_CR2: MOV A,CROSSE2
CJNE A,#00H,$+5
CLR CROSS_EXT.1
RET
CHK_CR3: MOV A,CROSSE3
CJNE A,#00H,$+5
CLR CROSS_EXT.2
RET
;***** SUB PROGRAM DETECT TONES *****
SV_BT1: MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
MOV TKE1,#00H
MOV OUT_T1,#00H
LJMP MAIN_SYS
MOV R7,#00H
LCALL TK2_HK
MOV TKE2,#00H
MOV OUT_T2,#00H
LJMP MAIN_SYS
;***** SUB TRUNK RINGING *****
T_HK: LCALL DELAY500
; ** TRUNK1 INTO = 1 msec **
JB TO_TK2_SER
; ** TRUNK2 INTO = 0.125 msec **
; GIVE DTMF DEC. TO TK1
ANL TK1_SER: ANL TK1_DF,#0FEH
MOV R7,#0FEH
LCALL TK1_HK
LCALL DELAY1
MOV R6,#80H
LCALL AUTO_ANS1
LCALL DELAY4
LCALL AUTO1
LJMP INT_0
; ***** SUB HOOK OF TRUNK1 *****
TK1_HK: MOV A,TK_TOE
CJNE R7,#00H,TK1_ON
ANL A,#10111111B
SJMP LD_TK1
TK1_ON: ORL A,#10100000B
MOV DPTR,#PORTA_1
LD_TK1: MOV @DPTR,A
MOV TK_TOE,A
RET
; ***** SUB HOOK OF TRUNK2 *****
TK2_HK: MOV A,TK_TOE
CJNE R7,#00H,TK2_ON
MOV @DPTR,A
RET

```



```

ANL A,#01111111B
S JMP LD_TK2
ORL A,#10000000B
MOV DPTR,#PORTA_1
MOVX @DPTR,A
MOV TK_TOE,A
REF
;***** SUB ISR_1 FOR PUSH NUMBER *****
PUSH_N: LCALL LD_STD
CHK_PTI: CJNE A,#01H,J_PT2
MOV A,OUT_TL
CJNE A,#00H,$+8
MOV A,TK_DF
JNB ACC.0,CON_PTI
LCALL DELAY0
J_PT2: CHK_PT2
CON_PTI: ON_TOE1
TK1_NO1: A,#01H,TK1_NO1
MOV R5,A
LCALL OFF_TOE1
MOV A,FNC4
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$+6
LJMP STR_NUM1
ORL TK_DF,#01H
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,TIE1_BUSY
LCALL ON_R1
MOV R7,#0FFH
TK1_RBT
LCALL C_LINK
INT_1
LJMP TK1_FHK
TK1_NO2: CJNE A,#02H,TK1_NO2
MOV R5,A
LCALL OFF_TOE1
MOV A,FNC4
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$+6
LJMP STR_NUM1
ORL TK_DF,#01H
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.1,TIE2_BUSY
LCALL ON_R2
MOV R7,#0FFH
TK1_RBT
INT_1
LJMP TK1_FHK
TIE2_BUSY: LJMP
TK2_ON:
LD_TK2:
MOVX @DPTR,A
MOV TK_TOE,A
REF
;***** SUB ISR_1 FOR PUSH NUMBER *****
PUSH_N: LCALL LD_STD
CHK_PTI: CJNE A,#01H,J_PT2
MOV A,OUT_TL
CJNE A,#00H,$+8
MOV A,TK_DF
JNB ACC.0,CON_PTI
LCALL DELAY0
J_PT2: CHK_PT2
CON_PTI: ON_TOE1
TK1_NO1: A,#01H,TK1_NO1
MOV R5,A
LCALL OFF_TOE1
MOV A,FNC4
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$+6
LJMP STR_NUM1
ORL TK_DF,#01H
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.3,TIE4_BUSY
LCALL ON_R4
MOV R7,#0FFH
TK1_RBT
LCALL INT_1
LJMP TK1_FHK
TK1_NO5: CJNE A,#05H,TK1_NO5
MOV R5,A
LCALL OFF_TOE1
MOV A,FNC4
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$+6
LJMP STR_NUM1
ORL TK_DF,#01H
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.4,TIE5_BUSY
LCALL ON_R5
MOV R7,#0FFH
TK1_RBT
INT_1
LJMP TK1_FHK
TK1_NO6: CJNE A,#06H,TK1_NO6
MOV R5,A
LCALL OFF_TOE1
MOV A,FNC4
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$+6
LJMP STR_NUM1
ORL TK_DF,#01H
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.5,TIE6_BUSY
LCALL ON_R6
MOV R7,#0FFH
TK1_RBT
INT_1
LJMP TK1_FHK
TK1_NO7: CJNE A,#07H,TK1_NO7
MOV R5,A
LCALL OFF_TOE1
MOV A,FNC4
ANL A,#01H

```

;NOT GIVE DTMF FOR TK1

;TK1 RINGING TO SL3

;NOT GIVE DTMF FOR TK1

;TK1 RINGING TO SL4

;NOT GIVE DTMF FOR TK1

;TK1 RINGING TO SL5




```

CJNE A,#0BH,D3SL5_F1
ORL FNC2,#10H
ANL FNC1,#0EFH
LJMP LDS5_DF3
ANL A,#0F0H
CJNE A,#0B0H,LDS5_DF3
ORL FNC1,#10H
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL5
LCALL ON_TOE3
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE3
LJMP SL5_NO1
JB DTMF3.5,SL6_DF3
LJMP CSL7_DF3
LJMP INT_1
EXT_BT.5,S63_RMA
EXT_RBT.5,S63_RMA
A,P_NOSL6
MOV FNC2,#20H
CJNE A,#0BH,D3SL6_F1
ORL FNC1,#0DFH
ANL LDS6_DF3
AJMP A,#0F0H
ANL FNC1,#20H
ORL FNC1,#00H
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL6
LCALL ON_TOE3
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE3
LJMP SL6_NO1
JB DTMF3.6,SL7_DF3
LJMP CSL8_DF3
LJMP INT_1
EXT_BT.6,S73_RMA
EXT_RBT.6,S73_RMA
A,P_NOSL7
MOV FNC2,#40H
CJNE A,#0BH,D3SL7_F1
ORL FNC1,#0BFH
ANL LDS7_DF3
LJMP A,#0F0H
ANL FNC1,#40H
CJNE A,#0B0H,LDS7_DF3
ORL FNC1,#00H
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL7
LCALL ON_TOE3
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE3

```

```

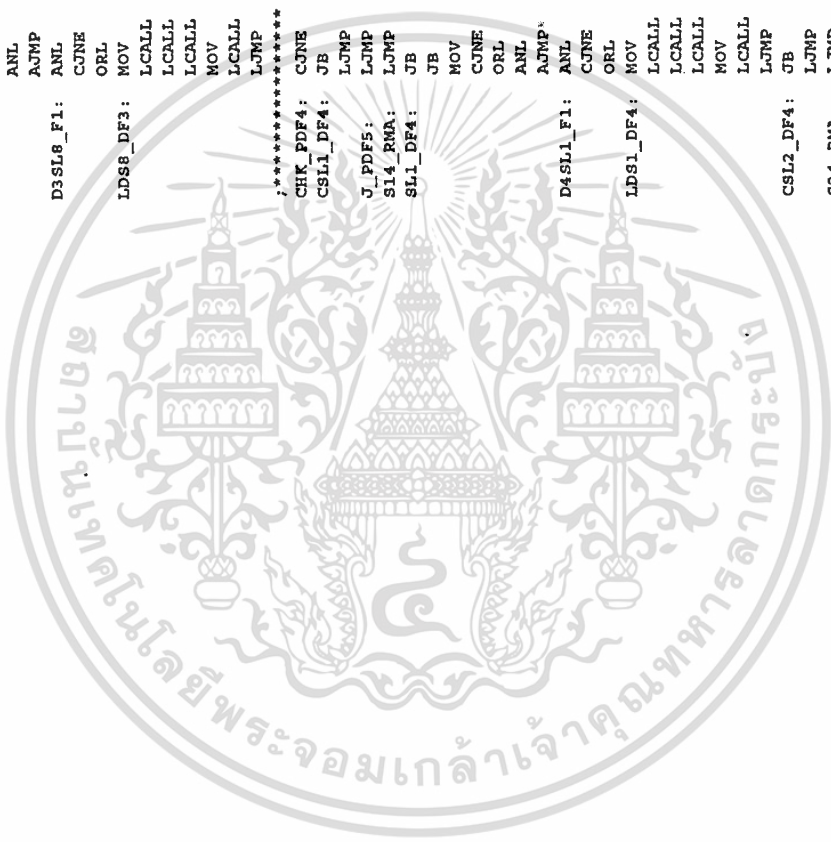
D3SL5_F1:
LDS5_DF3:
LDS6_DF3:
CSL6_DF3:
S63_RMA:
SL6_DF3:
D3SL6_F1:
LDS6_DF3:
CSL7_DF3:
S73_RMA:
SL7_DF3:
D3SL7_F1:
LDS7_DF3:
CSL8_DF3:
S74_RMA:
SL2_DF4:

```

```

LJMP SL7_NO1
DTMF3.7,SL8_DF3
INT_1
EXT_BT.7,S83_RMA
EXT_RBT.7,S83_RMA
A,P_NOSL8
CJNE A,#0BH,D3SL8_F1
ORL FNC2,#80H
ANL FNC1,#7FH
LDS8_DF3
AJMP A,#0F0H
CJNE A,#0B0H,LDS8_DF3
ORL FNC1,#80H
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL8
LCALL ON_TOE3
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE3
LJMP SL8_NO1
SUB CHECK DTMF NO.4 *****
A,#08H,J_PDF5
DTMF4.0,SL1_DF4
CSL2_DF4
CHK_PDF5
INT_1
EXT_BT.0,SL4_RMA
EXT_RBT.0,SL4_RMA
A,P_NOSL1
CJNE A,#0BH,D4SL1_F1
ORL FNC2,#01H
ANL FNC1,#0FEH
AJMP LDS1_DF4
ANL A,#0F0H
CJNE A,#0B0H,LDS1_DF4
ORL FNC1,#01H
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL1
LCALL ON_TOE4
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE4
LJMP SL1_NO1
DTMF4.1,SL2_DF4
CSL3_DF4
INT_1
EXT_BT.1,S24_RMA
EXT_RBT.1,S24_RMA
A,P_NOSL2
CJNE A,#0BH,D4SL2_F1
ORL FNC2,#02H
ANL FNC1,#0FDH
AJMP LDS2_DF4

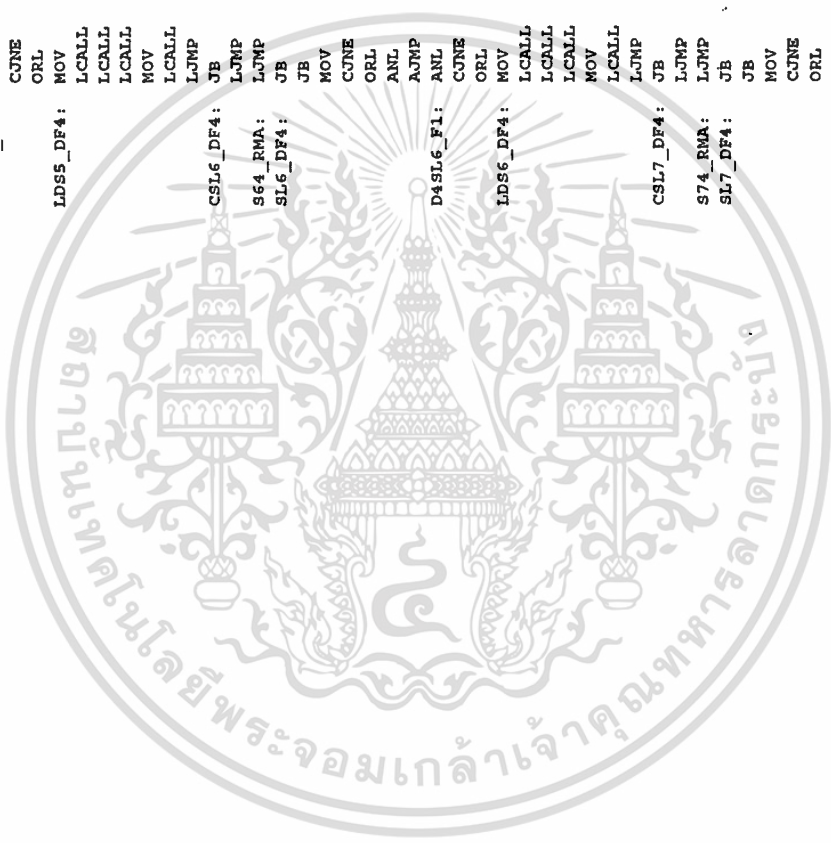
```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | |
|-----------|-------|-------------------|
| D4SL2_F1: | ANL | A,#0F0H |
| | CJNE | A,#0B0H,LD82_DF4 |
| | ORL | FNC1,#02H |
| LD92_DF4: | MOV | R7,#00H |
| | LCALL | DT_SL2 |
| | LCALL | ON_TOE4 |
| | LCALL | SL_BCD |
| | MOV | DF_BUF,A |
| | LCALL | OFF_TOE4 |
| | LJMP | SL2_NO1 |
| CSL3_DF4: | JB | DTMF4.2,SL3_DF4 |
| | LJMP | CSL4_DF4 |
| | LJMP | INT_1 |
| S34_RMA: | LJMP | EXT_BT.2,S34_RMA |
| SL3_DF4: | JB | EXT_RBT.2,S34_RMA |
| | JB | A,P_NOSL3 |
| | MOV | A,#0B0H,D4SL3_F1 |
| | CJNE | FNC2,#04H |
| | ORL | FNC1,#0FBH |
| | AJMP | LDS3_DF4 |
| D4SL3_F1: | ANL | A,#0F0H |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS3_DF4 |
| | ORL | FNC1,#04H |
| | MOV | R7,#00H |
| LDS3_DF4: | LCALL | DT_SL3 |
| | LCALL | ON_TOE4 |
| | LCALL | SL_BCD |
| | MOV | DF_BUF,A |
| | LCALL | OFF_TOE4 |
| | LJMP | SL3_NO1 |
| CSL4_DF4: | JB | DTMF4.3,SL4_DF4 |
| | LJMP | CSL5_DF4 |
| | LJMP | INT_1 |
| S44_RMA: | JB | EXT_BT.3,S44_RMA |
| SL4_DF4: | JB | EXT_RBT.3,S44_RMA |
| | MOV | A,P_NOSL4 |
| | CJNE | A,#0B0H,D4SL4_F1 |
| | ORL | FNC2,#08H |
| | ANL | FNC1,#0F7H |
| | AJMP | LDS4_DF4 |
| D4SL4_F1: | ANL | A,#0F0H |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS4_DF4 |
| | ORL | FNC1,#08H |
| | MOV | R7,#00H |
| LDS4_DF4: | LCALL | DT_SL4 |
| | LCALL | ON_TOE4 |
| | LCALL | SL_BCD |
| | MOV | DF_BUF,A |
| | LCALL | OFF_TOE4 |
| | LJMP | SL4_NO1 |
| CSL5_DF4: | JB | DTMF4.4,SL5_DF4 |
| | LJMP | CSL6_DF4 |
| | LJMP | INT_1 |

| | | |
|-----------|-------|-------------------|
| SLS_DF4: | JB | EXT_BT.4,S54_RMA |
| | JB | EXT_RBT.4,S54_RMA |
| | MOV | A,P_NOSL5 |
| | CJNE | A,#0B0H,D4SL5_F1 |
| | ORL | FNC2,#10H |
| | ANL | FNC1,#0EFH |
| | AJMP | LDS5_DF4 |
| D4SL5_F1: | ANL | A,#0F0H |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS5_DF4 |
| | ORL | FNC1,#10H |
| | MOV | R7,#00H |
| LDS5_DF4: | LCALL | DT_SL5 |
| | LCALL | ON_TOE4 |
| | LCALL | SL_BCD |
| | MOV | DF_BUF,A |
| | LCALL | OFF_TOE4 |
| | LJMP | SL5_NO1 |
| CSL6_DF4: | JB | DTMF4.5,SL6_DF4 |
| | LJMP | CSL7_DF4 |
| | LJMP | INT_1 |
| S64_RMA: | JB | EXT_BT.5,S64_RMA |
| SL6_DF4: | JB | EXT_RBT.5,S64_RMA |
| | MOV | A,P_NOSL6 |
| | CJNE | A,#0B0H,D4SL6_F1 |
| | ORL | FNC2,#20H |
| | ANL | FNC1,#0DFH |
| | AJMP | LDS6_DF4 |
| D4SL6_F1: | ANL | A,#0F0H |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS6_DF4 |
| | ORL | FNC1,#20H |
| | MOV | R7,#00H |
| LDS6_DF4: | LCALL | DT_SL6 |
| | LCALL | ON_TOE4 |
| | LCALL | SL_BCD |
| | MOV | DF_BUF,A |
| | LCALL | OFF_TOE4 |
| | LJMP | SL6_NO1 |
| CSL7_DF4: | JB | DTMF4.6,SL7_DF4 |
| | LJMP | CSL8_DF4 |
| | LJMP | INT_1 |
| S74_RMA: | JB | EXT_BT.6,S74_RMA |
| SL7_DF4: | JB | EXT_RBT.6,S74_RMA |
| | MOV | A,P_NOSL7 |
| | CJNE | A,#0B0H,D4SL7_F1 |
| | ORL | FNC2,#40H |
| | ANL | FNC1,#0BFH |
| | AJMP | LDS7_DF4 |
| D4SL7_F1: | ANL | A,#0F0H |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS7_DF4 |
| | ORL | FNC1,#40H |
| | MOV | R7,#00H |
| LDS7_DF4: | LCALL | DT_SL7 |
| | LCALL | ON_TOE4 |



```

LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE4
LJMP SL7_NO1
CSL8_DF4: JB DTMF4.7,SL8_DF4
S84_RMA: JB EXT_BT.7,S84_RMA
SL8_DF4: JB EXT_RBT.7,S84_RMA
JB A,P_NOSL8
MOV CUNE A,#08BH,D4SL8_F1
ORL FNC2,#80H
ANL FNC1,#7FH
AJMP LDS8_DF4
D4SL8_F1: ANL A,#0F0H
ORL A,#080H,LDS8_DF4
LDS8_DF4: MOV FNC1,#80H
LCALL DT_SL8
LCALL ON_TOE4
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOE4
LJMP SL8_NO1
;***** SUB CHECK DTMF NO.5 *****
CHK_PDF5: CUNE A,#10H,J_PDF6
CSL1_DF5: JB DTMF5.0,SL1_DF5
J_PDF6: LJMP CSL2_DF5
SL1_DF5: LJMP INT_1
EXT_BT.0,S15_RMA
EXT_RBT.0,S15_RMA
A,P_NOSL1
A,#08BH,D5SL1_F1
FNC2,#01H
FNC1,#0FEH
LDS1_DF5
D5SL1_F1: ANL A,#0F0H
CUNE A,#080H,LDS1_DF5
ORL FNC1,#01H
MOV LDS1_DF5: MOV R7,#00H
LCALL DT_SL1
LCALL ON_TOE5
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
OFF_TOE5
LJMP SL1_NO1
CSL2_DF5: JB DTMF5.1,SL2_DF5
LJMP INT_1
S25_RMA: EXT_BT.1,S25_RMA
SL2_DF5: JB EXT_RBT.1,S25_RMA
MOV A,P_NOSL2
CUNE A,#08BH,D5SL2_F1

```



```

ORL FNC2,#02H
ANL FNC1,#0FDH
AJMP LDS2_DF5
A,#0F0H
A,#080H,LDS2_DF5
FNC1,#02H
R7,#00H
DT_SL2
LCALL ON_TOE5
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
OFF_TOE5
LJMP SL2_NO1
CSL3_DF5: JB DTMF5.2,SL3_DF5
LJMP INT_1
S35_RMA: EXT_BT.2,S35_RMA
SL3_DF5: JB EXT_RBT.2,S35_RMA
MOV A,P_NOSL3
CUNE A,#08BH,D5SL3_F1
ORL FNC2,#04H
ANL FNC1,#0FEH
AJMP LDS3_DF5
D5SL3_F1: ANL A,#0F0H
CUNE A,#080H,LDS3_DF5
ORL FNC1,#04H
R7,#00H
DT_SL3
LCALL ON_TOE5
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
OFF_TOE5
LJMP SL3_NO1
CSL4_DF5: JB DTMF5.3,SL4_DF5
LJMP INT_1
S45_RMA: EXT_BT.3,S45_RMA
SL4_DF5: JB EXT_RBT.3,S45_RMA
MOV A,P_NOSL4
CUNE A,#08BH,D5SL4_F1
ORL FNC2,#08H
ANL FNC1,#0F7H
AJMP LDS4_DF5
D5SL4_F1: ANL A,#0F0H
CUNE A,#080H,LDS4_DF5
ORL FNC1,#08H
R7,#00H
DT_SL4
LCALL ON_TOE5
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
OFF_TOE5
LJMP SL4_NO1

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CSL5_DF5: JB DTMF5.4,SLS_DF5
LJMP CSL6_DF5
S55_RMA: EXT_BT.4,S55_RMA
SF5_DF5: JB EXT_RET.4,S55_RMA
MOV A,P_NOSL5
CJNE A,#0BBH,D5SL5_F1
ORL FNC2,#10H
ANL FNC1,#0EFH
AJMP LDS5_DF5
D5SL5_F1: ANL A,#0FOH
CJNE A,#0B0H,LDS5_DF5
ORL FNC1,#10H
MOV R7,#00H
LCALL DT_SL5
LCALL ON_TOES
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOES
SLS_NO1
LJMP DTMF5.5,SL6_DF5
CSL6_DF5: JB CSL7_DF5
LJMP S65_RMA:
SL6_DF5: JB EXT_BT.5,S65_RMA
EXT_RET.5,S65_RMA
MOV A,P_NOSL6
CJNE A,#0BBH,D5SL6_F1
ORL FNC2,#20H
ANL FNC1,#0DFH
AJMP LDS6_DF5
D5SL6_F1: ANL A,#0FOH
CJNE A,#0B0H,LDS6_DF5
ORL FNC1,#20H
DT_SL6
LCALL ON_TOES
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOES
SLS_NO1
LJMP DTMF5.6,SL7_DF5
CSL7_DF5: JB CSL8_DF5
LJMP S75_RMA:
SL7_DF5: JB EXT_BT.6,S75_RMA
EXT_RET.6,S75_RMA
MOV A,P_NOSL7
CJNE A,#0BBH,D5SL7_F1
ORL FNC2,#40H
ANL FNC1,#0BFH
AJMP LDS7_DF5
D5SL7_F1: CJNE A,#0B0H,LDS7_DF5
ORL FNC1,#40H
DTMF5.7,SL8_DF5
INT_1
EXT_BT.7,S85_RMA
EXT_RET.7,S85_RMA
MOV A,P_NOSL8
CJNE A,#0BBH,D5SL8_F1
ORL FNC2,#80H
ANL FNC1,#7FH
AJMP LDS8_DF5
D5SL8_F1: ANL A,#0FOH
CJNE A,#0B0H,LDS8_DF5
ORL FNC1,#80H
MOV R7,#00H
DT_SL8
LCALL ON_TOES
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOES
SLS_NO1
LJMP SL8_NO1
SUB CHECK DTMF NO.6 *****
CHK_PDF6: CJNE A,#20H,STD_ERR
CSL1_DF6: JB DTMF6.0,SL1_DF6
LJMP CSL2_DF6
STD_ERR: LCALL DELAY05
INT_1
S16_RMA:
SL1_DF6: JB EXT_BT.0,S16_RMA
EXT_RET.0,S16_RMA
MOV A,P_NOSL1
CJNE A,#0BBH,D6SL1_F1
ORL FNC2,#01H
ANL FNC1,#0FEH
SUMP LDS1_DF6
D6SL1_F1: ANL A,#0FOH
CJNE A,#0B0H,LDS1_DF6
ORL FNC1,#01H
LDS1_DF6: MOV R7,#00H
LCALL DT_SL1
LCALL ON_TOES
LCALL SL_BCD
MOV DF_BUF,A
LCALL OFF_TOES
LJMP SL1_NO1
CSL2_DF6: JB DTMF6.1,SL2_DF6
LJMP CSL3_DF6
SL2_RMA:
LJMP INT_1

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | | | |
|-----------|-------|-------------------|-------|----------|
| SL2_DF6: | JB | EXT_BT.1,S26_RMA | LCALL | SL_BCD |
| | JB | LAT_RBT.1,S26_RMA | MOV | DF_BUF,A |
| | MOV | A,P_NOSL2 | LCALL | OFF_TOE6 |
| | CJNE | A,#0BBH,D6SL2_F1 | LJMP | SL4_NO1 |
| | ORL | FNC2,#02H | | |
| | ANL | FNC1,#0FDH | | |
| | AJMP | LDS2_DF6 | | |
| D6SL2_F1: | ANL | A,#0F0H | | |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS2_DF6 | | |
| | ORL | FNC1,#02H | | |
| LDS2_DF6: | MOV | R7,#00H | | |
| | LCALL | DT_SL2 | | |
| | LCALL | ON_TOE6 | | |
| | LCALL | SL_BCD | | |
| | MOV | DF_BUF,A | | |
| | LCALL | OFF_TOE6 | | |
| | LJMP | SL2_NO1 | | |
| CSL3_DF6: | JB | DTMF6.2,SL3_DF6 | | |
| | LJMP | CSLA_DF6 | | |
| S36_RMA: | LJMP | INT_1 | | |
| SL3_DF6: | JB | EXT_BT.2,S36_RMA | | |
| | JB | EXT_RBT.2,S36_RMA | | |
| | MOV: | A,P_NOSL3 | | |
| | CJNE | A,#0BBH,D6SL3_F1 | | |
| | ORL | FNC2,#04H | | |
| | ANL | FNC1,#0FBH | | |
| | AJMP | LDS3_DF6 | | |
| D6SL3_F1: | ANL | A,#0F0H | | |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS3_DF6 | | |
| | ORL | FNC1,#04H | | |
| LDS3_DF6: | MOV | R7,#00H | | |
| | LCALL | DT_SL3 | | |
| | LCALL | ON_TOE6 | | |
| | LCALL | SL_BCD | | |
| | MOV | DF_BUF,A | | |
| | LCALL | OFF_TOE6 | | |
| | LJMP | SL3_NO1 | | |
| CSLA_DF6: | JB | DTMF6.3,SL4_DF6 | | |
| | LJMP | CSL5_DF6 | | |
| S46_RMA: | LJMP | INT_1 | | |
| SL4_DF6: | JB | EXT_BT.3,S46_RMA | | |
| | JB | EXT_RBT.3,S46_RMA | | |
| | MOV | A,P_NOSL4 | | |
| | CJNE | A,#0BBH,D6SL4_F1 | | |
| | ORL | FNC2,#08H | | |
| | ANL | FNC1,#0F7H | | |
| | AJMP | LDS4_DF6 | | |
| D6SL4_F1: | ANL | A,#0F0H | | |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS4_DF6 | | |
| | ORL | FNC1,#08H | | |
| LDS4_DF6: | MOV | R7,#00H | | |
| | LCALL | DT_SL4 | | |
| | LCALL | ON_TOE6 | | |

| | | | | |
|-----------|-------|-------------------|--|--|
| CSL5_DF6: | JB | DTMF6.4,SL5_DF6 | | |
| | LJMP | CSL6_DF6 | | |
| S56_RMA: | LJMP | INT_1 | | |
| SL5_DF6: | JB | EXT_BT.4,S56_RMA | | |
| | JB | EXT_RBT.4,S56_RMA | | |
| | MOV | A,P_NOSL5 | | |
| | CJNE | A,#0BBH,D6SL5_F1 | | |
| | ORL | FNC2,#10H | | |
| | ANL | FNC1,#0EFH | | |
| | AJMP | LDS5_DF6 | | |
| D6SL5_F1: | ANL | A,#0F0H | | |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS5_DF6 | | |
| | ORL | FNC1,#10H | | |
| LDS5_DF6: | MOV | R7,#00H | | |
| | LCALL | DT_SL5 | | |
| | LCALL | ON_TOE6 | | |
| | LCALL | SL_BCD | | |
| | MOV | DF_BUF,A | | |
| | LCALL | OFF_TOE6 | | |
| | LJMP | SL5_NO1 | | |
| CSL6_DF6: | JB | DTMF6.5,SL6_DF6 | | |
| | LJMP | CSL7_DF6 | | |
| S66_RMA: | LJMP | INT_1 | | |
| SL6_DF6: | JB | EXT_BT.5,S66_RMA | | |
| | JB | EXT_RBT.5,S66_RMA | | |
| | MOV | A,P_NOSL6 | | |
| | CJNE | A,#0BBH,D6SL6_F1 | | |
| | ORL | FNC2,#20H | | |
| | ANL | FNC1,#0DFH | | |
| | SJMP | LDS6_DF6 | | |
| D6SL6_F1: | ANL | A,#0F0H | | |
| | CJNE | A,#0B0H,LDS6_DF6 | | |
| | ORL | FNC1,#20H | | |
| LDS6_DF6: | MOV | R7,#00H | | |
| | LCALL | DT_SL6 | | |
| | LCALL | ON_TOE6 | | |
| | LCALL | SL_BCD | | |
| | MOV | DF_BUF,A | | |
| | LCALL | OFF_TOE6 | | |
| | LJMP | SL6_NO1 | | |
| CSL7_DF6: | JB | DTMF6.6,SL7_DF6 | | |
| | LJMP | CSL8_DF6 | | |
| S76_RMA: | LJMP | INT_1 | | |
| SL7_DF6: | JB | EXT_BT.6,S76_RMA | | |
| | JB | EXT_RBT.6,S76_RMA | | |
| | MOV | A,P_NOSL7 | | |
| | CJNE | A,#0BBH,D6SL7_F1 | | |
| | ORL | FNC2,#40H | | |



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

;RETURN TO CONNECT TK2 BY "*"

```

MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SL1
LCALL OFF_DFS1
LJMP INT_1
MOV R7,#0FFH
BT SL1
FNC1,#0FEH
FNC2,#0FEH
FNC3,#0FEH
F_NOSL1,#0FFH
LJMP INT_1
;*****
MOV A,DF BUF
CJNE A,#01H,SL2_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,E2E1_BUSY
R_EXT1,#02H
ON R1
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#02H,SL2_NO3
SL2_BRET
CJNE A,#03H,SL2_NO4
LD_SEXT
ACC.2,E2E3_BUSY
R_EXT3,#02H
ON R3
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#04H,SL2_NO5
LD_SEXT
ACC.3,E2E4_BUSY
R_EXT4,#02H
ON R4
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#05H,SL2_NO6
LD_SEXT
ACC.4,E2E5_BUSY
R_EXT5,#02H
ON R5
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#06H,SL2_NO7
LD_SEXT

```

```

SL1_BRET:
MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SL1
LCALL OFF_DFS1
LJMP INT_1
MOV R7,#0FFH
BT SL1
FNC1,#0FEH
FNC2,#0FEH
FNC3,#0FEH
F_NOSL1,#0FFH
LJMP INT_1
;*****
MOV A,DF BUF
CJNE A,#01H,SL2_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,E2E1_BUSY
R_EXT1,#02H
ON R1
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#02H,SL2_NO3
SL2_BRET
CJNE A,#03H,SL2_NO4
LD_SEXT
ACC.2,E2E3_BUSY
R_EXT3,#02H
ON R3
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#04H,SL2_NO5
LD_SEXT
ACC.3,E2E4_BUSY
R_EXT4,#02H
ON R4
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#05H,SL2_NO6
LD_SEXT
ACC.4,E2E5_BUSY
R_EXT5,#02H
ON R5
R7,#0FFH
RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#06H,SL2_NO7
LD_SEXT

```

```

E2E1_BUSY:
SL2_NO1:
E2E1_BUSY:
SL2_NO2:
SL2_NO3:
E2E3_BUSY:
SL2_NO4:
E2E4_BUSY:
SL2_NO5:

```

```

E2E5_BUSY:
SL2_NO6:

```

```

EXT1,#09H
R7,#0FFH
TK1_HK
R7,#0FFH
TK1_SL1
LCALL OFF_DFS1
OUT_T1,#01H
DELAY05
INT_1
A,TK_TOE
A,#80H
A,#00H,E1T_BUSY
EXT1,#0AH
R7,#0FFH
TK2_HK
TK2_SL1
LCALL OFF_DFS1
OUT_T2,#01H
DELAY05
INT_1
LJMP SL1_BRET
A,#0AH,SL1_NOB
DELAY90
LCALL SL1_BRET
CJNE A,#0BH,SL1_NOC
A,P_NOSL1
A,#0BH,SL1_KF
LJMP SL1_BRET
A,#0BFH
P_NOSL1,A
INT_1
A,#0CH,JSLL1_BRET
A,P_NOSL1
CJNE A,#0FFH,SL1_BRET
ORL FNC3,#01H
A,TKE1
A,#01H
CJNE A,#01H,SL1_F3T2
MOV A,TK_TOE
A,#40H
CJNE A,#40H,SL1_BRET
R7,#0FFH
TK1_SL1
LCALL OFF_DFS1
INT_1
LJMP A,TK2E
A,#01H
CJNE A,#01H,SL1_BRET
MOV A,TK_TOE
A,#80H
A,#80H,SL1_BRET
CJNE

```

```

C_E1TK2:
MOV A,TK_TOE
A,#80H
A,#00H,E1T_BUSY
EXT1,#0AH
R7,#0FFH
TK2_HK
TK2_SL1
LCALL OFF_DFS1
OUT_T2,#01H
DELAY05
INT_1
LJMP SL1_BRET
A,#0AH,SL1_NOB
DELAY90
LCALL SL1_BRET
CJNE A,#0BH,SL1_NOC
A,P_NOSL1
A,#0BH,SL1_KF
LJMP SL1_BRET
A,#0BFH
P_NOSL1,A
INT_1
A,#0CH,JSLL1_BRET
A,P_NOSL1
CJNE A,#0FFH,SL1_BRET
ORL FNC3,#01H
A,TKE1
A,#01H
CJNE A,#01H,SL1_F3T2
MOV A,TK_TOE
A,#40H
CJNE A,#40H,SL1_BRET
R7,#0FFH
TK1_SL1
LCALL OFF_DFS1
INT_1
LJMP A,TK2E
A,#01H
CJNE A,#01H,SL1_BRET
MOV A,TK_TOE
A,#80H
A,#80H,SL1_BRET
CJNE

```

```

SL1_F3T2:
MOV A,TK2E
A,#01H
CJNE A,#01H,SL1_BRET
MOV A,TK_TOE
A,#80H
A,#80H,SL1_BRET
CJNE

```

```

;RETURN TO CONNECT TK1 BY "*"

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

JNB ACC.5,E2E6_BUSY
MOV R_EXT6,#02H
LCALL ON_R6
MOV R7,#0FFH
LCALL RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
E2E6_BUSY: LAMP
SL2_NOT: A,#07H,SL2_NO8
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.6,E2E7_BUSY
MOV R_EXT7,#02H
LCALL ON_R7
MOV R7,#0FFH
LCALL RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
E2E7_BUSY: LAMP
SL2_NOT: A,#08H,SL2_NO9
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.7,E2E8_BUSY
MOV R_EXT8,#02H
LCALL ON_R8
MOV R7,#0FFH
LCALL RBT_SL2
LCALL INT_1
LJMP SL2_BRET
E2E8_BUSY: LAMP
SL2_NOT: A,#09H,SL2_NOB
MOV A,P_NOSL2
S JMP $+5
LJMP SL2_BRET
CJNE A,#0FFH,$-3
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#00H,C_E2TK2
EXT2,#09H
MOV R7,#0FFH
LCALL TK1_HK
MOV R7,#0FFH
LCALL TK1_SL2
LCALL OFF_DFS2
ORL OUT_T1,#02H
LCALL DELAY05
LAMP INT_1
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#00H,E2T_BUSY
EXT2,#0AH
MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_HK
MOV R7,#0FFH
LCALL RBT_SL2
LCALL TK2_SL2
LCALL OFF_DFS2

```

```

ORL OUT_T2,#02H
DELA05
LAMP INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#0AH,SL2_NOB
LCALL SL2_BRET
A,#0EH,SL2_NOC
MOV A,P_NOSL2
CJNE A,#0BH,SL2_KF
LJMP SL2_BRET
A
A,#0EFH
P_NOSL2,A
INT_1
LJMP SL2_BRET
A,#0CH,JSL2_BR
CJNE A,P_NOSL2
MOV A,#0FFH,SL2_BRET
ORL FNC3,#02H
MOV A,TK1
ANL A,#02H
CJNE A,#02H,SL2_F3T2
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SL2_BRET
R7,#0FFH
TK1_SL2
OFF_DFS2
INT_1
LJMP INT_1
MOV A,TK2
ANL A,#02H
CJNE A,#02H,SL2_BRET
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#80H,SL2_BRET
R7,#0FFH
TK2_SL2
OFF_DFS2
INT_1
LJMP INT_1
MOV R7,#0FFH
BT_SL2
ANL FNC1,#0FDH
ANL FNC2,#0FDH
ANL FNC3,#0FDH
MOV P_NOSL2,#0FFH
LAMP INT_1
MOV A,DF_BUF
CJNE A,#01H,SL3_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,E3E1_BUSY
MOV R_EXT1,#03H
LCALL ON_R1

```

; RETURN TO CONNECT TK1 BY **

; RETURN TO CONNECT TK2 BY **

;*****



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV          R7,#0FFH
LCALL       RBT_SL3
LJMP       INT_1
E3E1_BUSY: LJMP       SL3_BRET
SL3_NO2:   CJNE      A,#02H,SL3_NO3
LCALL       LD_SEXT
JNB        ACC.1,E3E2_BUSY
MOV        R_EXT2,#03H
ON R2
LCALL       R7,#0FFH
MOV        RBT_SL3
LCALL       INT_1
E3E2_BUSY: LJMP       SL3_BRET
SL3_NO3:   CJNE      A,#03H,SL3_NO4
LJMP       SL3_BRET
SL3_NO4:   CJNE      A,#04H,SL3_NO5
LCALL       LD_SEXT
JNB        ACC.3,E3E4_BUSY
MOV        R_EXT4,#03H
ON R4
LCALL       R7,#0FFH
MOV        RBT_SL3
LCALL       INT_1
E3E4_BUSY: LJMP       SL3_BRET
SL3_NO5:   CJNE      A,#05H,SL3_NO6
LD_SEXT
LCALL       INT_1
JNB        ACC.4,E3E5_BUSY
MOV        R_EXT5,#03H
ON R5
LCALL       R7,#0FFH
MOV        RBT_SL3
LJMP       INT_1
E3E5_BUSY: LJMP       SL3_BRET
SL3_NO6:   CJNE      A,#06H,SL3_NO7
LD_SEXT
LCALL       INT_1
JNB        ACC.5,E3E6_BUSY
MOV        R_EXT6,#03H
ON R6
LCALL       R7,#0FFH
MOV        RBT_SL3
LJMP       INT_1
E3E6_BUSY: LJMP       SL3_BRET
SL3_NO7:   CJNE      A,#07H,SL3_NO8
LD_SEXT
LCALL       INT_1
JNB        ACC.6,E3E7_BUSY
MOV        R_EXT7,#03H
ON R7
LCALL       R7,#0FFH
MOV        RBT_SL3
LJMP       INT_1
E3E7_BUSY: LJMP       SL3_BRET
SL3_NO8:   CJNE      A,#08H,SL3_NO9
LCALL       LD_SEXT

```

```

JNB        ACC.7,E3E8_BUSY
R_EXT8,#03H
ON R8
MOV        R7,#0FFH
RBT_SL3
INT_1
SL3_BRET
A,#09H,SL3_NOB
A,P_NOSL3
$+5
SL3_BRET
A,#0FFH,$-3
A,TK_TOE
A,#40H
A,#00H,C_E3TK2
EXT3,#09H
R7,#0FFH
TK1_HK
R7,#0FFH
TK1_SL3
OFF_DFS3
OUT_T1,#04H
DELAY05
INT_1
A,TK_TOE
A,#80H
A,#00H,E3T_BUSY
EXT3,#0AH
R7,#0FFH
TK2_HK
R7,#0FFH
TK2_SL3
OFF_DFS3
OUT_T2,#04H
DELAY05
INT_1
SL3_BRET
A,#0AH,SL3_NOB
SL3_BRET
A,#0EH,SL3_NOC
A,P_NOSL3
A,#0BBH,SL3_KF
SL3_BRET
A,#0EFH
A,#0EFH
P_NOSL3,A
INT_1
SL3_BRET
A,#0CH,JSL3_BR
A,P_NOSL3
A,#0FFH,SL3_BRET
FNC3,#04H
A,TKE1

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

LCALL OFF_DFS4
ORL OUT_T1,#081
LCALL DELAY05
LJMP INT_1
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#00H,EAT_BUSY
MOV EXT4,#0AH
R7,#0FFH
TK2_HK
MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SLA
LCALL OFF_DFS4
ORL OUT_T2,#08H
LCALL DELAY05
LJMP INT_1
LJMP SL4_BRET
CJNE A,#0AH,SL4_NOB
LJMP SL4_BRET
CJNE A,#0BH,SL4_NOC
MOV A,P_NOSLA4
CJNE A,#0BH,SL4_KF
LJMP SL4_BRET
A
ANL A,#0BFH
MOV P_NOSLA,A
LJMP INT_1
LJMP SL4_BRET
CJNE A,#0CH,JSLA_BR
MOV A,P_NOSLA
CJNE A,#0FFH,SL4_BRET
ORL FNC3,#08H
MOV A,TK21
ANL A,#08H
CJNE A,#08H,SL4_F3T2
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SL4_BRET
MOV R7,#0FFH
TK1_SLA
LCALL OFF_DFS4
LJMP INT_1
MOV A,TK22
ANL A,#08H
CJNE A,#08H,SL4_BRET
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#80H,SL4_BRET
MOV R7,#0FFH
TK2_SLA
LCALL OFF_DFS4
LJMP INT_1
MOV R7,#0FFH
SL4_BRET:
MOV R7,#0FFH

BT_SLA
FNC1,#0F7H
FNC2,#0F7H
FNC3,#0F7H
P_NOSLA4,#0FFH
INT_1
*****
SL5_NO1:
MOV A,DF_BUF
CJNE A,#01H,SL5_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,ESE1_BUSY
MOV R_EXT1,#05H
ON_R1
LCALL ON_R1
MOV R7,#0FFH
RBT_SL5
LCALL RBT_SL5
LJMP INT_1
LJMP SL5_BRET
CJNE A,#02H,SL5_NO3
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.1,ESE2_BUSY
MOV R_EXT2,#05H
ON_R2
LCALL ON_R2
MOV R7,#0FFH
RBT_SL5
LCALL RBT_SL5
LJMP INT_1
LJMP SL5_BRET
CJNE A,#03H,SL5_NO4
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.2,ESE3_BUSY
MOV R_EXT3,#05H
ON_R3
LCALL ON_R3
MOV R7,#0FFH
RBT_SL5
LCALL RBT_SL5
LJMP INT_1
LJMP SL5_BRET
CJNE A,#04H,SL5_NO5
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.3,ESE4_BUSY
MOV R_EXT4,#05H
ON_R4
LCALL ON_R4
MOV R7,#0FFH
RBT_SL5
LCALL RBT_SL5
LJMP INT_1
LJMP SL5_BRET
CJNE A,#05H,SL5_NO6
LJMP SL5_BRET
CJNE A,#06H,SL5_NO7
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.5,ESE6_BUSY
MOV R_EXT6,#05H
ON_R6
LCALL ON_R6
MOV R7,#0FFH

```



;RETURN TO CONNECT TK1 BY "#"

;RETURN TO CONNECT TK2 BY "#"

```

LCALL RBT_SLS
LJMP INT_1
E5E6_BUSY: CJNE SLS_BRET
SLS_NO7: CJNE A,#07H,SLS_NO8
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.6,E5E7_BUSY
MOV R_EXT7,#05H
LCALL ON_R7
MOV R7,#OFFH
LCALL RBT_SLS
LJMP INT_1
E5E7_BUSY: CJNE SLS_BRET
SLS_NO8: CJNE A,#08H,SLS_NO9
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.7,E5E8_BUSY
MOV R_EXT8,#05H
LCALL ON_R8
MOV R7,#OFFH
LCALL RBT_SLS
LJMP INT_1
E5E8_BUSY: CJNE SLS_BRET
SLS_NO9: CJNE A,#09H,SLS_NOB
MOV A,P_NOSLS
S JMP $+5
LJMP SLS_BRET
CJNE A,#OFFH,$-3
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#00H,C_E5TK2
MOV EXT5,#05H
MOV R7,#OFFH
LCALL TK1_HK
MOV R7,#OFFH
LCALL TK1_SLS
LCALL OFF_DFSS
ORL OUT_T1,#10H
LCALL DELAY05
LJMP INT_1
C_E5TK2: MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#00H,E5T_BUSY
MOV EXT5,#0AH
MOV R7,#OFFH
LCALL TK2_HK
MOV R7,#OFFH
LCALL TK2_SLS
LCALL OFF_DFSS
ORL OUT_T2,#10H
LCALL DELAY05
LJMP INT_1
E5T_BUSY: LJMP SLS_BRET
SLS_NOO: CJNE A,#0AH,SLS_NOB
LJMP SLS_BRET

```

```

SLS_NOB: CJNE A,#0BH,SLS_NOC
MOV A,P_NOSLS
CJNE A,#0BH,SLS_KF
LJMP SLS_BRET
SWAP A
ANL A,#0BFH
MOV P_NOSLS,A
INT_1
LJMP SLS_BRET
A,#0CH,J5LS_BR
MOV A,P_NOSLS
CJNE A,#OFFH,SLS_BRET
ORL FNC3,#10H
MOV A,TK_E1
ANL A,#10H
CJNE A,#10H,SLS_F3T2
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SLS_BRET
MOV R7,#OFFH
LCALL TK1_SLS
LCALL OFF_DFSS
INT_1
LJMP A,TK_E2
MOV A,#10H
CJNE A,#10H,SLS_BRET
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#80H,SLS_BRET
MOV R7,#OFFH
LCALL TK2_SLS
LCALL OFF_DFSS
INT_1
LJMP R7,#OFFH
BT_SLS
ANL FNC1,#0EFH
ANL FNC2,#0EFH
ANL FNC3,#0EFH
MOV P_NOSLS,#OFFH
INT_1
LJMP A,DF_BUF
CJNE A,#01H,SLS6_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,E5E1_BUSY
MOV R_EXT1,#06H
LCALL ON_R1
MOV R7,#OFFH
RBT_SLS6
LJMP INT_1
E5E1_BUSY: LJMP SLS6_BRET
SLS6_NO2: CJNE A,#02H,SLS6_NO3
LCALL LD_SEXT

```

;RETURN TO CONNECT TK1 BY "#"

;RETURN TO CONNECT TK2 BY "#"

;*****



```

JNB ACC.1,E6E2_BUSY
MOV R_EXT2,#06H
LCALL ON_R2
MOV R7,#OFFH
LCALL RET_SL6
LJMP INT_1
E6E2_BUSY: LJMP SL6_BRET
SL6_NO3: CJNE A,#03H,SL6_NO4
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.2,E6E3_BUSY
MOV R_EXT3,#06H
ON_R3
LCALL R7,#OFFH
LCALL RBT_SL6
LJMP INT_1
E6E3_BUSY: LJMP SL6_BRET
SL6_NO4: CJNE A,#04H,SL6_NO5
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.3,E6E4_BUSY
MOV R_EXT4,#06H
ON_R4
LCALL R7,#OFFH
LCALL RET_SL6
LJMP INT_1
E6E4_BUSY: LJMP SL6_BRET
SL6_NO5: CJNE A,#05H,SL6_NO6
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.4,E6E5_BUSY
MOV R_EXT5,#06H
ON_R5
LCALL R7,#OFFH
MOV RBT_SL6
LJMP INT_1
E6E5_BUSY: LJMP SL6_BRET
SL6_NO6: CJNE A,#06H,SL6_NO7
LJMP SL6_BRET
SL6_NO7: CJNE A,#07H,SL6_NO8
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.6,E6E7_BUSY
MOV R_EXT7,#06H
ON_R7
LCALL R7,#OFFH
LCALL RET_SL6
LJMP INT_1
E6E7_BUSY: LJMP SL6_BRET
SL6_NO8: CJNE A,#08H,SL6_NO9
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.7,E6E8_BUSY
MOV R_EXT8,#06H
ON_R8
LCALL RBT_SL6
LJMP INT_1

```

```

E6E8_BUSY: LJMP SL6_BRET
SL6_NO9: CJNE A,#09H,SL6_NOB
MOV A,P_NOSL6
SJMP $+5
LJMP SL6_BRET
CJNE A,#0FFH,$-3
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#00H,C_E6TK2
MOV EXT6,#09H
R7,#OFFH
TK1_HK
MOV R7,#OFFH
TK1_SL6
LCALL OFF_DFS6
ORL OUT_T1,#20H
LCALL DELAY05
LJMP INT_1
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#00H,E6T_BUSY
MOV EXT6,#0AH
R7,#OFFH
TK2_HK
MOV R7,#OFFH
TK2_SL6
LCALL OFF_DFS6
ORL OUT_T2,#20H
LCALL DELAY05
LJMP INT_1
LJMP SL6_BRET
CJNE A,#0AH,SL6_NOB
LJMP SL6_BRET
CJNE A,#0BH,SL6_NOC
MOV A,P_NOSL6
CJNE A,#0BH,SL6_KF
LJMP SL6_BRET
SWAP A
ANL A,#0BFH
MOV P_NOSL6,A
INT_1
LJMP SL6_BRET
LJMP SL6_BRET
CJNE A,#0CH,JSL6_BR
MOV A,P_NOSL6
CJNE A,#0FFH,SL6_BRET
ORL FNC3,#20H
MOV A,TKK1
ANL A,#20H
CJNE A,#20H,SL6_FT2
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SL6_BRET
MOV R7,#OFFH

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

;RETURN TO CONNECT.TK1 BY "#"

```

TK1_SL6
LCALL OFF_DFS6
LCALL INT_1
LJMP A,TK2
A,#20H
CJNE A,#20H,SL6_BRET
MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#80H,SL6_BRET
MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SL6
LCALL OFF_DFS6
LCALL INT_1
LJMP A,TK2
A,#20H
CJNE A,#20H,SL6_BRET
MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL6
ANL FNC1,#0DFH
ANL FNC2,#0DFH
ANL FNC3,#0DFH
MOV P_NOSL6,#0FFH
LJMP INT_1
;*****
SL7_NO1: MOV A,DF_BUF
CJNE A,#01H,SL7_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,E7E1_BUSY
MOV R_EX11,#07H
LCALL ON_R1
MOV R7,#0FFH
LCALL RET_SL7
LJMP INT_1
E7E1_BUSY: LJMP SL7_BRET
SL7_NO2: CJNE A,#02H,SL7_NO3
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.1,E7E2_BUSY
MOV R_EX12,#07H
LCALL ON_R2
MOV R7,#0FFH
LCALL RET_SL7
LJMP INT_1
E7E2_BUSY: LJMP SL7_BRET
SL7_NO3: CJNE A,#03H,SL7_NO4
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.2,E7E3_BUSY
MOV R_EX13,#07H
LCALL ON_R3
MOV R7,#0FFH
LCALL RET_SL7
LJMP INT_1
E7E3_BUSY: LJMP SL7_BRET
SL7_NO4: CJNE A,#04H,SL7_NO5
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.3,E7E4_BUSY

```

;RETURN TO CONNECT TK2 BY "#"

```

R_EXT4,#07H
ON R4
R7,#0FFH
RBT_SL7
INT_1
SL7_BRET
A,#05H,SL7_NO6
LD_SEXT
ACC.4,E7E5_BUSY
R_EX15,#07H
ON R5
R7,#0FFH
RBT_SL7
INT_1
SL7_BRET
A,#06H,SL7_NO7
LD_SEXT
ACC.5,E7E6_BUSY
R_EX16,#07H
ON R6
R7,#0FFH
RET_SL7
INT_1
SL7_BRET
A,#07H,SL7_NO8
LJMP SL7_BRET
SL7_BRET
A,#08H,SL7_NO9
LD_SEXT
ACC.7,E7E8_BUSY
R_EX18,#07H
ON R8
R7,#0FFH
RET_SL7
INT_1
SL7_BRET
A,#09H,SL7_NOB
A,P_NOSL7
S+5
SL7_BRET
A,#0FFH,S-3
A,TK_TOE
A,#40H
CJNE A,#00H,C_E7TK2
EXT7,#09H
R7,#0FFH
TK1_HK
R7,#0FFH
TK1_SL7
OFF_DFS7
OUT_T1,#40H
DELAY05
INT_1
A,TK_TOE
MOV

```

C_E7TK2: MOV



```

ANL A,#80H
CJNE A,#00H,E7T_BUSY:
MOV EXT7,#0AH
R7,#0FFH
LCALL TK2_HK
MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SL7
LCALL OFF_DFS7
ORL OUT_T2,#40H
LCALL DELAY05
INT_1
LJMP SL7_BRET
E7T_BUSY:
CJNE A,#0AH,SL7_NOB
LJMP SL7_BRET
SL7_NOB:
CJNE A,#0BH,SL7_NOC
MOV A,P_NOSL7
CJNE A,#0BH,SL7_KF
LJMP SL7_BRET
SWAP A
ANL A,#0BFH
MOV P_NOSL7,A
INT_1
LJMP SL7_BRET
JSL7_BR:
CJNE A,#0CH,JSL7_BR
SL7_NOC:
MOV A,P_NOSL7
CJNE A,#0FFH,SL7_BRET
ORL FNC3,#40H
MOV A,TKE1
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SL7_F3T2
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SL7_BRET
MOV R7,#0FFH
LCALL TK1_SL7
LCALL OFF_DFS7
INT_1
LJMP A,TKE2
MOV A,#40H
ANL A,#40H,SL7_BRET
CJNE A,#40H,SL7_BRET
MOV R7,#0FFH
LCALL TK1_SL7
LCALL OFF_DFS7
INT_1
LJMP MOV A,TKE2
ANL A,#40H
CJNE A,#40H,SL7_BRET
MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SL7
LCALL OFF_DFS7
INT_1
LJMP MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL7
ANL FNC1,#0BFH
ANL FNC2,#0BFH
ANL FNC3,#0BFH
MOV P_NOSL7,#0FFH

```

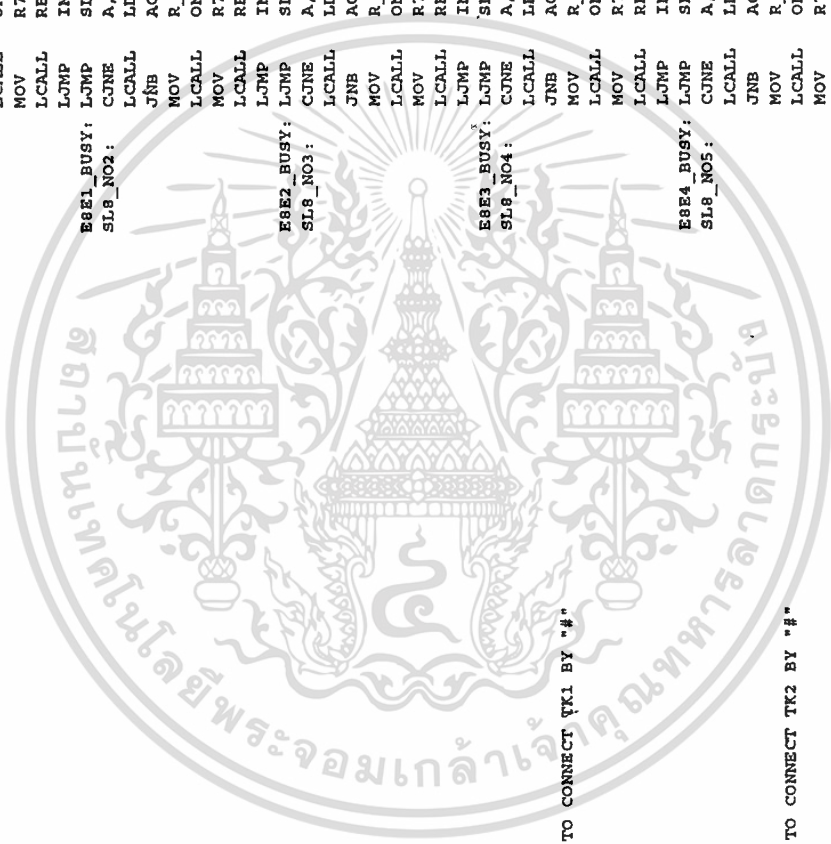
```

;*****
SL8_NO1:
LJMP INT_1
MOV A,DF_BUF
CJNE A,#01H,SL8_NO2
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.0,E8E1_BUSY
MOV R_EXT1,#08H
LCALL ON_R1
MOV R7,#0FFH
LCALL RBT_SL8
INT_1
LJMP INT_1
E8E1_BUSY:
CJNE A,#02H,SL8_NO3
SL8_NO2:
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.1,E8E2_BUSY
MOV R_EXT2,#08H
LCALL ON_R2
LCALL RBT_SL8
INT_1
LJMP INT_1
E8E2_BUSY:
CJNE A,#03H,SL8_NO4
SL8_NO3:
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.2,E8E3_BUSY
MOV R_EXT3,#08H
LCALL ON_R3
LCALL RBT_SL8
INT_1
LJMP INT_1
E8E3_BUSY:
CJNE A,#04H,SL8_NO5
SL8_NO4:
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.3,E8E4_BUSY
MOV R_EXT4,#08H
LCALL ON_R4
LCALL RBT_SL8
INT_1
LJMP INT_1
E8E4_BUSY:
CJNE A,#05H,SL8_NO6
SL8_NO5:
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.4,E8E5_BUSY
MOV R_EXT5,#08H
LCALL ON_R5
LCALL RBT_SL8
INT_1
LJMP INT_1
E8E5_BUSY:
CJNE A,#06H,SL8_NO7
SL8_NO6:
LCALL LD_SEXT
JNB ACC.5,E8E6_BUSY
MOV R_EXT6,#07H
LCALL ON_R6

```

;RETURN TO CONNECT TK1 BY "#"

;RETURN TO CONNECT TK2 BY "**"



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ทางการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV R7,#0FFH
LCALL RBT_SL8
LJMP INT_1
SL8_BRET: LJMP SL8_BRET
A,#07H,SL8_NO8: MOV A,#07H,SL8_NO8
LD_SEXT: LCALL LD_SEXT
JNB ACC.6,E8E7_BUSY
R_EXTR.#08H: MOV ON R7
LCALL ON R7
MOV R7,#0FFH
RBT_SL8: LCALL RBT_SL8
INT_1: LJMP INT_1
E8E7_BUSY: LJMP SL8_BRET
SL8_NO8: CJNE A,#08H,SL8_NO8A
LJMP SL8_BRET
SL8_NO9: CJNE A,#09H,SL8_NOB
MOV A,P_NOSL8
SUMP $+5
LJMP SL8_BRET
CJNE A,#0FFH,$-3
MOV A,TK_TOE
ANL A,#40H
CJNE A,#00H,C_E8TK2
EXT9.#09H: MOV R7,#0FFH
TK1_HK: LCALL TK1_HK
MOV R7,#0FFH
TK1_SL8: LCALL TK1_SL8
OFF_DFSS: LCALL OFF_DFSS
ORL OUT_T1,#80H
DELAY05: LCALL DELAY05
INT_1: LJMP INT_1
C_E8TK2: MOV A,TK_TOE
ANL A,#80H
CJNE A,#00H,E8T_BUSY
EXT9.#0AH: MOV R7,#0FFH
TK2_HK: LCALL TK2_HK
MOV R7,#0FFH
TK2_SL8: LCALL TK2_SL8
OFF_DFSS: LCALL OFF_DFSS
ORL OUT_T2,#80H
DELAY05: LCALL DELAY05
INT_1: LJMP INT_1
E8T_BUSY: LJMP SL8_BRET
SL8_NO0: CJNE A,#0AH,SL8_NOB
LJMP SL8_BRET
SL8_NOB: CJNE A,#0BH,SL8_NOC
MOV A,P_NOSL8
CJNE A,#0BH,SL8_KF
LJMP SL8_BRET
SWAP A
ANL A,#0BFH

```

```

P_NOSL8,A
INT_1: LJMP INT_1
SL8_BRET: LJMP SL8_BRET
A,#0CH,JSLS_BR: MOV A,#0CH,JSLS_BR
A,P_NOSL8: MOV A,P_NOSL8
A,#0FFH,SL8_BRET: CJNE A,#0FFH,SL8_BRET
FNC3,#80H: ORL FNC3,#80H
A,TK_E1: MOV A,TK_E1
A,#80H: ANL A,#80H
A,#80H,SL8_F3T2: CJNE A,#80H,SL8_F3T2
A,TK_TOE: MOV A,TK_TOE
A,#40H: ANL A,#40H
A,#40H,SL8_BRET: CJNE A,#40H,SL8_BRET
R7,#0FFH: MOV R7,#0FFH
TK1_SL8: LCALL TK1_SL8
OFF_DFSS: LCALL OFF_DFSS
INT_1: LJMP INT_1
A,TK_E2: MOV A,TK_E2
A,#80H: ANL A,#80H
A,#80H,SL8_BRET: CJNE A,#80H,SL8_BRET
A,TK_TOE: MOV A,TK_TOE
A,#80H: ANL A,#80H
A,#80H,SL8_BRET: CJNE A,#80H,SL8_BRET
R7,#0FFH: MOV R7,#0FFH
TK2_SL8: LCALL TK2_SL8
OFF_DFSS: LCALL OFF_DFSS
INT_1: LJMP INT_1
R7,#0FFH: MOV R7,#0FFH
BT_SL8: LCALL BT_SL8
FNC1,#7FH: ANL FNC1,#7FH
FNC2,#7FH: ANL FNC2,#7FH
FNC3,#7FH: ANL FNC3,#7FH
P_NOSL8,#0FFH: MOV P_NOSL8,#0FFH
INT_1: LJMP INT_1
***** LOAD BCD FROM PORT *****
LD_SEXT: MOV DPTR,#PORTA_4
MOVX A,@DPTR
RET
***** LOAD BCD FROM PORT *****
TK_BCD: MOV DPTR,#PORTB_1
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0FH
RET
SL_BCD: MOV DPTR,#PORTB_1
MOVX A,@DPTR
ANL A,#0F0H
SWAP A
RET
***** LOAD STD FROM PORT *****
LD_STD: MOV DPTR,#PORTC_1
MOVX A,@DPTR
ANL A,#3FH
RET

```

;RETURN TO CONNECT TK1 BY "#"

;RETURN TO CONNECT TK2 BY "#"

```

;***** ON TOE FOR RECEIVE BCD *****
ON_TOE1: ORL   TK_TOE,#01H
          MOV   A,TK_TOE
          SJMP  LD_TOE
ON_TOE2: ORL   TK_TOE,#02H
          MOV   A,TK_TOE
          SJMP  LD_TOE
ON_TOE3: ORL   TK_TOE,#04H
          MOV   A,TK_TOE
          SJMP  LD_TOE
ON_TOE4: ORL   TK_TOE,#08H
          MOV   A,TK_TOE
          SJMP  LD_TOE
ON_TOE5: ORL   TK_TOE,#10H
          MOV   A,TK_TOE
          SJMP  LD_TOE
ON_TOE6: ORL   TK_TOE,#20H
          MOV   A,TK_TOE
          SJMP  LD_TOE
;***** OFF TOE FOR RECEIVE BCD *****
OFF_TOE1: ANL  TK_TOE,#0FEH
          MOV   LD_TOE
OFF_TOE2: ANL  TK_TOE,#0FDH
          MOV   LD_TOE
OFF_TOE3: ANL  TK_TOE,#0FBH
          MOV   LD_TOE
OFF_TOE4: ANL  TK_TOE,#0F7H
          MOV   LD_TOE
OFF_TOE5: ANL  TK_TOE,#0EFH
          MOV   LD_TOE
OFF_TOE6: ANL  TK_TOE,#0DFH
          MOV   LD_TOE
;***** LOAD TOE TO PORT *****
LD_TOE:  MOV   DPTR,#PORTA_1
          SJMP @DPTR,A
          RET
;***** ON RINGING FOR EXT. LINES *****
ON_R1:   SETB  EXT_RG.0
          MOV   LD_RG
ON_R2:   SETB  EXT_RG.1
          MOV   LD_RG
ON_R3:   SETB  EXT_RG.2
          MOV   LD_RG
ON_R4:   SETB  EXT_RG.3
          MOV   LD_RG
ON_R5:   SETB  EXT_RG.4
          MOV   LD_RG
ON_R6:   SETB  EXT_RG.5
          MOV   LD_RG
ON_R7:   SETB  EXT_RG.6
          MOV   LD_RG
ON_R8:   SETB  EXT_RG.7
          MOV   LD_RG
;***** LOAD RINGING TO EXT. LINES *****
LD_RG:  MOV   DPTR,#PORTB_4
          SJMP @DPTR,A
          RET
;***** CROSS POINT *****
CROSS1_1: MOV  DPTR,#PORTC_2
          MOV  A,#01H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,C1_1ON
          CLR  CROSSEL.0
          MOV  A,#00H
          SJMP DI1_1
          SETB CROSSEL.0
          MOV  A,#01H
          SETB C1_1ON
          SETB CROSSEL.0
          MOV  A,#01H

```

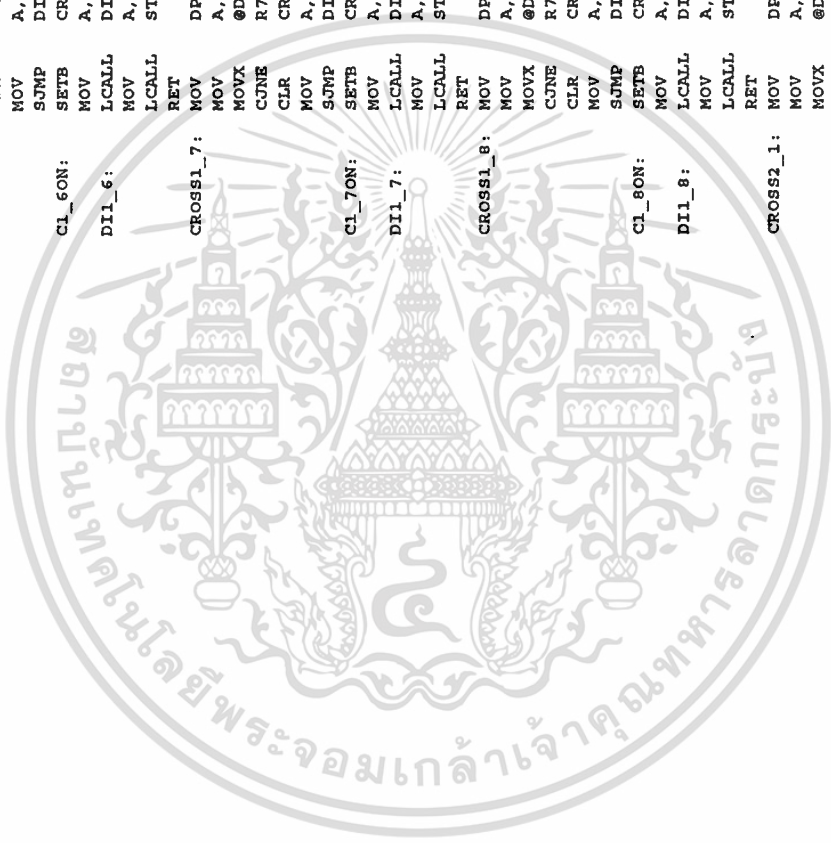
```

          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          MOV  A,EXT_RG.4
          SETB EXT_RG.4
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          MOV  A,EXT_RG.5
          SETB EXT_RG.5
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          MOV  A,EXT_RG.6
          SETB EXT_RG.6
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          MOV  A,EXT_RG.7
          SETB EXT_RG.7
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
;***** OFF RINGING FOR EXT. LINES *****
OFF_R1:  CLR  EXT_RG.0
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.1
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.2
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.3
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.4
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.5
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.6
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
          CLR  EXT_RG.7
          MOV  A,EXT_RG
          SJMP LD_RG
;***** LOAD RINGING TO EXT. LINES *****
LD_RG:  MOV  DPTR,#PORTB_4
          SJMP @DPTR,A
          RET
;***** CROSS POINT *****
CROSS1_1: MOV  DPTR,#PORTC_2
          MOV  A,#01H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,C1_1ON
          CLR  CROSSEL.0
          MOV  A,#00H
          SJMP DI1_1
          SETB CROSSEL.0
          MOV  A,#01H
          SETB C1_1ON
          SETB CROSSEL.0
          MOV  A,#01H

```



| | | | | | | |
|-----------|-------|----------------|--------|--|-------|----------------|
| D11_1: | DI | LCALL | A,#01H | | MOV | A,#02H |
| | | LCALL | STB | | LCALL | STB |
| | | RET | | | RET | |
| CROSS1_2: | MOV | DPTR,#PORTC_2 | | | MOV | DPTR,#PORTC_2 |
| | MOV | A,#09H | | | MOV | A,#90H |
| | MOVX | @DPTR,A | | | MOVX | @DPTR,A |
| | CJNE | R7,#00H,CL_2ON | | | CJNE | R7,#00H,CL_6ON |
| | CLR | CROSSEL.1 | | | CLR | CROSSEL.5 |
| | MOV | A,#00H | | | MOV | A,#00H |
| | D11_2 | SJMP | | | D11_6 | SJMP |
| | SETB | CROSSEL.1 | | | SETB | CROSSEL.5 |
| CL_2ON: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#02H |
| | DI | LCALL | | | DI | LCALL |
| D11_2: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#02H |
| | | LCALL | STB | | | LCALL |
| | RET | | | | RET | |
| CROSS1_3: | MOV | DPTR,#PORTC_2 | | | MOV | DPTR,#PORTC_2 |
| | MOV | A,#05H | | | MOV | A,#50H |
| | MOVX | @DPTR,A | | | MOVX | @DPTR,A |
| | CJNE | R7,#00H,CL_3ON | | | CJNE | R7,#00H,CL_7ON |
| | CLR | CROSSEL.2 | | | CLR | CROSSEL.6 |
| | MOV | A,#00H | | | MOV | A,#00H |
| | D11_3 | SJMP | | | D11_7 | SJMP |
| | SETB | CROSSEL.2 | | | SETB | CROSSEL.6 |
| CL_3ON: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#02H |
| | DI | LCALL | | | DI | LCALL |
| D11_3: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#02H |
| | | LCALL | STB | | | LCALL |
| | RET | | | | RET | |
| CROSS1_4: | MOV | DPTR,#PORTC_2 | | | MOV | DPTR,#PORTC_2 |
| | MOV | A,#0DH | | | MOV | A,#0D0H |
| | MOVX | @DPTR,A | | | MOVX | @DPTR,A |
| | CJNE | R7,#00H,CL_4ON | | | CJNE | R7,#00H,CL_8ON |
| | CLR | CROSSEL.3 | | | CLR | CROSSEL.7 |
| | MOV | A,#00H | | | MOV | A,#00H |
| | D11_4 | SJMP | | | D11_8 | SJMP |
| | SETB | CROSSEL.3 | | | SETB | CROSSEL.7 |
| CL_4ON: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#02H |
| | DI | LCALL | | | DI | LCALL |
| D11_4: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#02H |
| | | LCALL | STB | | | LCALL |
| | RET | | | | RET | |
| CROSS1_5: | MOV | DPTR,#PORTC_2 | | | MOV | DPTR,#PORTC_2 |
| | MOV | A,#10H | | | MOV | A,#03H |
| | MOVX | @DPTR,A | | | MOVX | @DPTR,A |
| | CJNE | R7,#00H,CL_5ON | | | CJNE | R7,#00H,C2_1ON |
| | CLR | CROSSEL.4 | | | CLR | CROSSEL.0 |
| | MOV | A,#00H | | | MOV | A,#00H |
| | D11_5 | SJMP | | | D12_1 | SJMP |
| | SETB | CROSSEL.4 | | | SETB | CROSSEL.0 |
| CL_5ON: | MOV | A,#02H | | | MOV | A,#01H |
| | DI | LCALL | | | DI | LCALL |
| D11_5: | MOV | A,#01H | | | MOV | A,#01H |
| | | LCALL | DI | | | LCALL |



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานไฟฟ้าภายในเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาต
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

| | | | | | | |
|-----------|-------|-----|------------------|-----------|-------|------------------|
| CROSS2_2: | LCALL | STB | DPTR, #PORTC_2 | CROSS2_6: | RET | DPTR, #PORTC_2 |
| | RET | | A, #0BH | MOV | MOV | A, #0BH |
| | MOV | | @DPTR, A | MOVX | MOVX | @DPTR, A |
| | MOVX | | R7, #00H, C2_2ON | CJNE | CJNE | R7, #00H, C2_6ON |
| | CJNE | | CLR | CLR | CLR | CROSSE2.5 |
| | CLR | | A, #00H | MOV | MOV | A, #00H |
| | MOV | | SJMP | SJMP | SJMP | DI2_6 |
| | SJMP | | DI2_2 | SETB | SETB | CROSSE2.5 |
| C2_2ON: | SETB | | CROSSE2.1 | MOV | MOV | A, #02H |
| | MOV | | A, #01H | LCALL | LCALL | DI |
| DI2_2: | LCALL | | DI | MOV | MOV | A, #02H |
| | MOV | | A, #01H | LCALL | LCALL | STB |
| | LCALL | | STB | RET | RET | |
| CROSS2_3: | RET | | DPTR, #PORTC_2 | CROSS2_7: | MOV | DPTR, #PORTC_2 |
| | MOV | | A, #07H | MOV | MOV | A, #70H |
| | MOVX | | @DPTR, A | MOVX | MOVX | @DPTR, A |
| | CJNE | | R7, #00H, C2_3ON | CJNE | CJNE | R7, #00H, C2_7ON |
| | CJNE | | CLR | CLR | CLR | CROSSE2.6 |
| | CLR | | A, #00H | MOV | MOV | A, #00H |
| | MOV | | DI2_3 | SJMP | SJMP | DI2_7 |
| C2_3ON: | SJMP | | CROSSE2.2 | SETB | SETB | CROSSE2.6 |
| | SETB | | A, #01H | MOV | MOV | A, #02H |
| DI2_3: | MOV | | DI | LCALL | LCALL | DI |
| | LCALL | | A, #01H | MOV | MOV | A, #02H |
| | MOV | | STB | LCALL | LCALL | STB |
| | LCALL | | STB | RET | RET | |
| CROSS2_4: | RET | | DPTR, #PORTC_2 | CROSS2_8: | MOV | DPTR, #PORTC_2 |
| | MOV | | A, #0FH | MOV | MOV | A, #0FH |
| | MOVX | | @DPTR, A | MOVX | MOVX | @DPTR, A |
| | CJNE | | R7, #00H, C2_4ON | CJNE | CJNE | R7, #00H, C2_8ON |
| | CJNE | | CLR | CLR | CLR | CROSSE2.7 |
| | CLR | | A, #00H | MOV | MOV | A, #00H |
| | MOV | | DI2_4 | SJMP | SJMP | DI2_8 |
| C2_4ON: | SJMP | | CROSSE2.3 | SETB | SETB | CROSSE2.7 |
| | SETB | | A, #01H | MOV | MOV | A, #02H |
| DI2_4: | MOV | | DI | LCALL | LCALL | DI |
| | LCALL | | A, #01H | MOV | MOV | A, #02H |
| | MOV | | STB | LCALL | LCALL | STB |
| | LCALL | | STB | RET | RET | |
| CROSS2_5: | RET | | DPTR, #PORTC_2 | CROSS3_1: | MOV | DPTR, #PORTA_3 |
| | MOV | | A, #30H | MOV | MOV | A, #30H |
| | MOVX | | @DPTR, A | MOVX | MOVX | @DPTR, A |
| | CJNE | | R7, #00H, C2_5ON | CJNE | CJNE | R7, #00H, C3_1ON |
| | CJNE | | CLR | CLR | CLR | CROSSE3.0 |
| | CLR | | A, #00H | MOV | MOV | A, #00H |
| | MOV | | DI2_5 | SJMP | SJMP | DI3_1 |
| C2_5ON: | SJMP | | CROSSE2.4 | SETB | SETB | CROSSE3.0 |
| | SETB | | A, #02H | MOV | MOV | A, #08H |
| DI2_5: | MOV | | DI | LCALL | LCALL | DI |
| | LCALL | | A, #02H | MOV | MOV | A, #08H |
| | MOV | | STB | LCALL | LCALL | STB |
| | LCALL | | STB | RET | RET | |

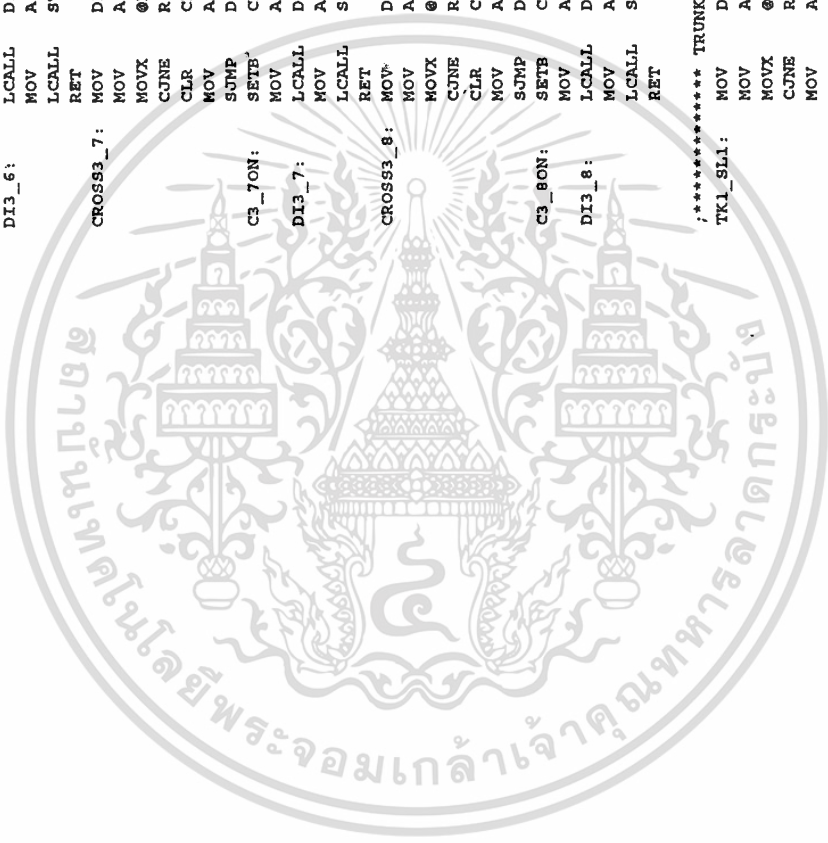


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CROSS3_2:  MOV DPTR,#PORTA_3
            MOV A,#0B0H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_20N
            CLR CROSSE3.1
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_2
            SETB CROSSE3.1
            MOV A,#08H
            LCALL DI
            MOV A,#08H
            LCALL STB
            RET
CROSS3_3:  MOV DPTR,#PORTA_3
            MOV A,#70H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_30N
            CLR CROSSE3.2
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_3
            SETB CROSSE3.2
            MOV A,#08H
            LCALL DI
            MOV A,#08H
            LCALL STB
            RET
CROSS3_4:  MOV DPTR,#PORTA_3
            MOV A,#0F0H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_40N
            CLR CROSSE3.3
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_4
            SETB CROSSE3.3
            MOV A,#08H
            LCALL DI
            MOV A,#08H
            LCALL STB
            RET
CROSS3_5:  MOV DPTR,#PORTB_3
            MOV A,#03H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_50N
            CLR CROSSE3.4
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_5
            SETB CROSSE3.4
            MOV A,#10H
            LCALL DI
            MOV A,#10H
            LCALL STB
            RET
CROSS3_6:  MOV DPTR,#PORTB_3
            MOV A,#08H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_60N
            CLR CROSSE3.5
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_6
            SETB CROSSE3.5
            MOV A,#10H
            LCALL DI
            MOV A,#10H
            LCALL STB
            RET
CROSS3_7:  MOV DPTR,#PORTB_3
            MOV A,#07H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_70N
            CLR CROSSE3.6
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_7
            SETB CROSSE3.6
            MOV A,#10H
            LCALL DI
            MOV A,#10H
            LCALL STB
            RET
CROSS3_8:  MOV DPTR,#PORTB_3
            MOV A,#01H
            MOVX @DPTR,A
            CJNE R7,#00H,C3_80N
            CLR CROSSE3.7
            MOV A,#00H
            SJMP DI3_8
            SETB CROSSE3.7
            MOV A,#10H
            LCALL DI
            MOV A,#10H
            LCALL STB
            RET
            ;***** TRUNK1 CONNECT TO SLIC3 *****
            TK1_SL1:  MOV DPTR,#PORTC_2
                    MOVX @DPTR,A
                    CJNE R7,#00H,TS11
                    MOV A,#00H
                    SJMP DTS11
                    TS11:  MOV A,#01H
                    DTS11:  MOV A,#01H
                    LCALL DI
                    LCALL STB
                    RET
            TK1_SL2:  MOV DPTR,#PORTC_2
                    MOV A,#08H

```



```

MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS12
MOV A,#00H
SMP DTS12
MOV A,#01H
DI
LCALL DTS12:
MOV A,#01H
STB
LCALL
RET
TK1_SL3:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#04H
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS13
MOV A,#00H
SMP DTS13
MOV A,#01H
DI
LCALL DTS13:
MOV A,#01H
STB
LCALL
RET
TK1_SL4:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#0CH
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS14
MOV A,#00H
SMP DTS14
MOV A,#01H
DI
LCALL DTS14:
MOV A,#01H
STB
LCALL
RET
TK1_SL5:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#00H
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS15
MOV A,#00H
SMP DTS15
MOV A,#02H
DI
LCALL DTS15:
MOV A,#02H
STB
LCALL
RET
TK1_SL6:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#80H
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS16
MOV A,#00H
SMP DTS16
MOV A,#02H
DI
LCALL DTS16:
MOV A,#02H
STB
LCALL
RET

```

```

TK1_SL7:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#40H
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS17
MOV A,#00H
SMP DTS17
MOV A,#02H
DI
LCALL DTS17:
MOV A,#02H
STB
LCALL
RET
TK1_SL8:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#0C0H
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS18
MOV A,#00H
SMP DTS18
MOV A,#02H
DI
LCALL DTS18:
MOV A,#02H
STB
LCALL
RET
;*****
TK2_SL1:
MOV DPTR,A
MOV A,#02H
CJNE R7,#00H,TS21
MOV A,#00H
SMP DTS21
MOV A,#01H
DI
LCALL DTS21:
MOV A,#01H
STB
LCALL
RET
TK2_SL2:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#0AH
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS22
MOV A,#00H
SMP DTS22
MOV A,#01H
DI
LCALL DTS22:
MOV A,#01H
STB
LCALL
RET
TK2_SL3:
MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#06H
@DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS23
MOV A,#00H
SMP DTS23
MOV A,#01H
STB
LCALL
RET

```

***** TRUNK2 CONNECT TO SLICS *****



```

MOV A,#01H
LCALL STB
RET
TK2_SL4: MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#0EH
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS24
MOV A,#00H
SUMP DTS24
LCALL DI
MOV A,#01H
LCALL STB
RET
TK2_SL5: MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#20H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS25
MOV A,#00H
SUMP DTS25
MOV A,#02H
DI
MOV A,#02H
LCALL STB
RET
TK2_SL6: MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#0A0H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS26
MOV A,#00H
SUMP DTS26
MOV A,#02H
DI
MOV A,#02H
LCALL STB
RET
TK2_SL7: MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#60H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS27
MOV A,#00H
SUMP DTS27
MOV A,#02H
LCALL DI
MOV A,#02H
LCALL STB
RET
TK2_SL8: MOV DPTR,#PORTC_2
MOV A,#0E0H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,TS28
MOV A,#00H
SUMP DTS28

```

```

TS28: MOV A,#02H
DTS28: LCALL DI
MOV A,#02H
LCALL STB
RET
;***** SUB DIAL TONE FOR EXTS *****
DT_SL1: MOV DPTR,#PORTA_3
MOV A,#20H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,DS1
CLR EXT_DT.0
MOV A,#00H
SUMP DDS1
SETB EXT_DT.0
MOV A,#08H
LCALL DI
MOV A,#08H
LCALL STB
RET
DT_SL2: MOV DPTR,#PORTA_3
MOV A,#0A0H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,DS2
CLR EXT_DT.1
MOV A,#00H
SUMP DDS2
SETB EXT_DT.1
MOV A,#08H
LCALL DI
MOV A,#08H
LCALL STB
RET
DT_SL3: MOV DPTR,#PORTA_3
MOV A,#60H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,DS3
CLR EXT_DT.2
MOV A,#00H
SUMP DDS3
SETB EXT_DT.2
MOV A,#08H
LCALL DI
MOV A,#08H
LCALL STB
RET
DT_SL4: MOV DPTR,#PORTA_3
MOV A,#0E0H
MOV @DPTR,A
CJNE R7,#00H,DS4
CLR EXT_DT.3
MOV A,#00H
SUMP DDS4
SETB EXT_DT.3

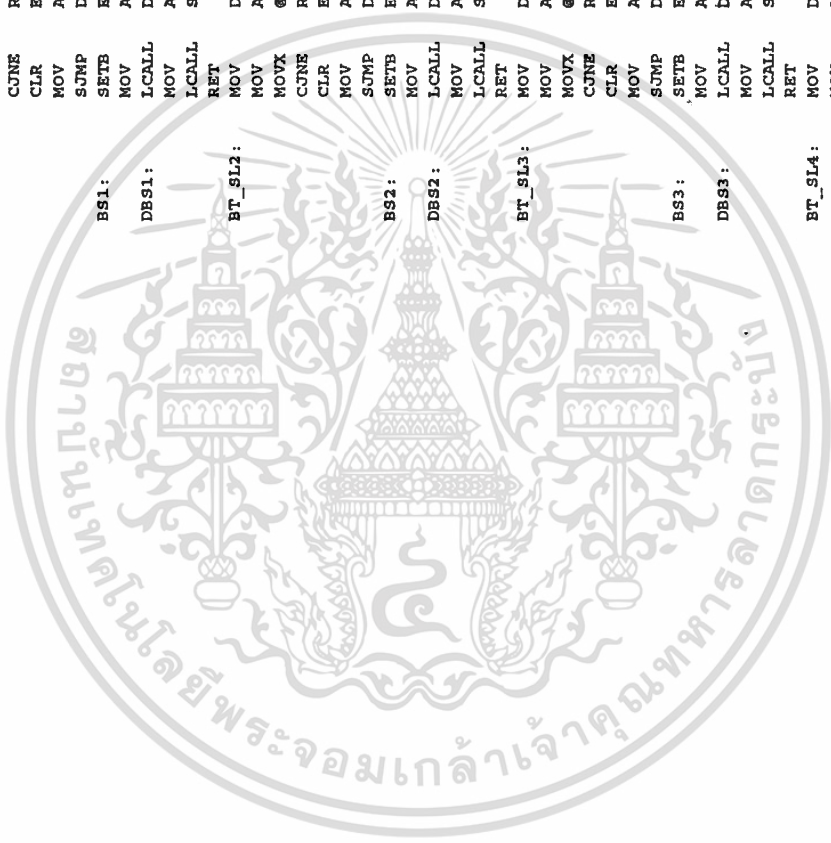
```



```

DPS4:  MOV A,#08H
        LCALL LI
        MOV A,#08H
        LCALL STB
        RET
DT_SL5:  MOV DPTR,#PORTB_3
        MOV A,#02H
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,DS5
        CLR EXT_DT.4
        MOV A,#00H
        SJMP DDS5
DS5:    SETB EXT_DT.4
        MOV A,#10H
        LCALL DI
        MOV A,#10H
        LCALL STB
        RET
DT_SL6:  MOV DPTR,#PORTB_3
        MOV A,#0AH
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,DS6
        CLR EXT_DT.5
        MOV A,#00H
        SJMP DDS6
DS6:    SETB EXT_DT.5
        MOV A,#10H
        LCALL DI
        MOV A,#10H
        LCALL STB
        RET
DT_SL7:  MOV DPTR,#PORTB_3
        MOV A,#06H
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,DS7
        CLR EXT_DT.6
        MOV A,#00H
        SJMP DDS7
DS7:    SETB EXT_DT.6
        MOV A,#10H
        LCALL DI
        MOV A,#10H
        LCALL STB
        RET
DT_SL8:  MOV DPTR,#PORTB_3
        MOV A,#0EH
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,DS8
        CLR EXT_DT.7
        MOV A,#00H
        SJMP DDS8
DS8:    SETB EXT_DT.7
        MOV A,#10H
        LCALL STB
        RET
DPS4:  MOV A,#08H
        LCALL LI
        MOV A,#08H
        LCALL STB
        RET
;***** SUB BUSY TONE FOR EXITS *****
BT_SL1:  MOV DPTR,#PORTA_3
        MOV A,#00H
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,BS1
        CLR EXT_ET.0
        MOV A,#00H
        SJMP DBS1
BS1:    SETB EXT_ET.0
        MOV A,#08H
        LCALL DI
        MOV A,#08H
        LCALL STB
        RET
BT_SL2:  MOV DPTR,#PORTA_3
        MOV A,#80H
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,BS2
        CLR EXT_ET.1
        MOV A,#00H
        SJMP DBS2
BS2:    SETB EXT_ET.1
        MOV A,#08H
        LCALL DI
        MOV A,#08H
        LCALL STB
        RET
BT_SL3:  MOV DPTR,#PORTA_3
        MOV A,#40H
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,BS3
        CLR EXT_ET.2
        MOV A,#00H
        SJMP DBS3
BS3:    SETB EXT_ET.2
        MOV A,#08H
        LCALL DI
        MOV A,#08H
        LCALL STB
        RET
BT_SL4:  MOV DPTR,#PORTA_3
        MOV A,#0C0H
        MOVX @DPTR,A
        CJNE R7,#00H,BS4
        CLR EXT_ET.3
        MOV A,#00H
        SJMP DBS4
BS4:    SETB EXT_ET.3
        MOV A,#08H
        LCALL STB
        RET

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DBS4:          LCALL DI
              MOV A,#08H
              LCALL STB
              RET
BT_SL5:        DPTR,#PORTB_3
              MOV A,#00H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,BS5
              CLR EXT_BT.A
              MOV A,#00H
              SJMP DBS5
              SETB EXT_BT.4
              MOV A,#10H
              LCALL DI
              MOV A,#10H
              LCALL STB
              RET
BT_SL6:        DPTR,#PORTB_3
              MOV A,#08H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,BS6
              CLR EXT_BT.5
              MOV A,#00H
              SJMP DBS6
              SETB EXT_BT.5
              MOV A,#10H
              LCALL DI
              MOV A,#10H
              LCALL STB
              RET
BT_SL7:        DPTR,#PORTB_3
              MOV A,#04H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,BS7
              CLR EXT_BT.6
              MOV A,#00H
              SJMP DBS7
              SETB EXT_BT.6
              MOV A,#10H
              LCALL DI
              MOV A,#10H
              LCALL STB
              RET
BT_SL8:        DPTR,#PORTB_3
              MOV A,#0CH
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,BS8
              CLR EXT_BT.7
              MOV A,#00H
              SJMP DBS8
              SETB EXT_BT.7
              MOV A,#10H
              LCALL DI
              LCALL DBS4
              MOV A,#10H
              LCALL STB
              RET
RBT_SL1:       MOV DPTR,#PORTA_3
              MOV A,#10H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,R_S1
              CLR EXT_RBT.0
              MOV A,#00H
              SJMP DRS1
              SETB EXT_RBT.0
              MOV A,#08H
              LCALL DI
              MOV A,#08H
              LCALL STB
              RET
R_S1:          MOV DPTR,#PORTA_3
              MOV A,#90H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,RS2
              CLR EXT_RBT.1
              MOV A,#00H
              SJMP DRS2
              SETB EXT_RBT.1
              MOV A,#08H
              LCALL DI
              MOV A,#08H
              LCALL STB
              RET
RS2:           MOV DPTR,#PORTA_3
              MOV A,#50H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,RS3
              CLR EXT_RBT.2
              MOV A,#00H
              SJMP DRS3
              SETB EXT_RBT.2
              MOV A,#08H
              LCALL DI
              MOV A,#08H
              LCALL STB
              RET
RBT_SL3:       MOV DPTR,#PORTA_3
              MOV A,#D0H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,RS4
              CLR EXT_RBT.3
              MOV A,#00H
              SJMP DRS4
              SETB EXT_RBT.3
              MOV A,#08H
              LCALL DI
              LCALL DBS4
              MOV A,#10H
              LCALL STB
              RET
RS4:           MOV DPTR,#PORTA_3
              MOV A,#D0H
              @DPTR,A
              CUNE R7,#00H,RS4
              CLR EXT_RBT.3
              MOV A,#00H
              SJMP DRS4
              SETB EXT_RBT.3
              MOV A,#08H
              LCALL DI
              LCALL DBS4
              MOV A,#10H
              LCALL STB
              RET

```

***** SUB RING BACK TONE FOR EXTS *****



เอกสารนี้แจ้งเอกสารที่ส่งมอบไปสำหรับใช้ในการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ซ้ำ
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

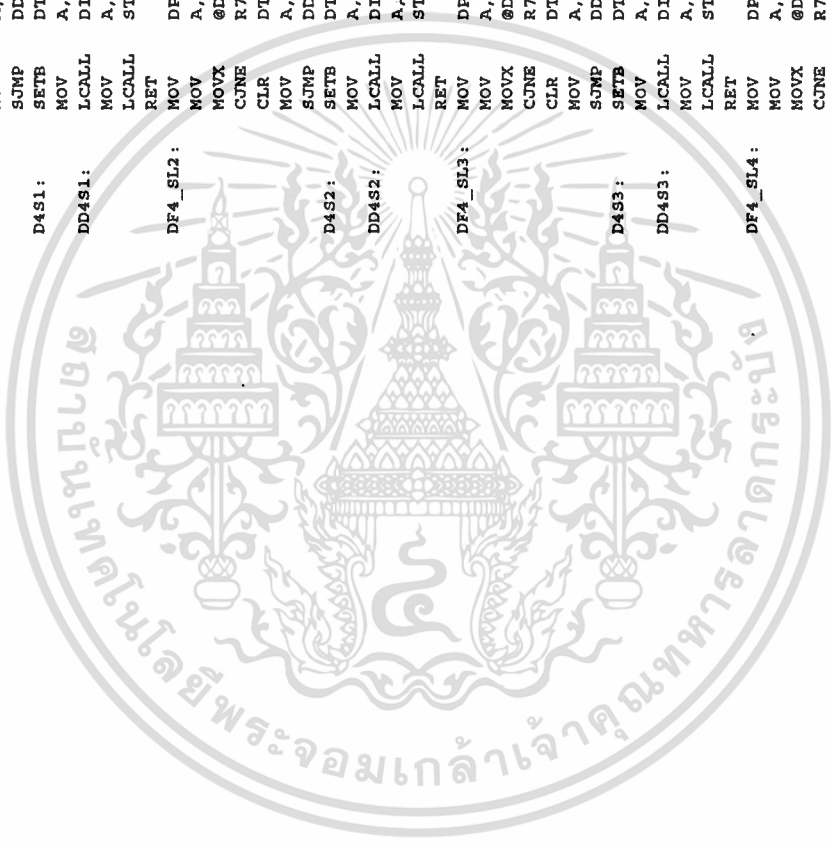
***** DTMF NO.4 CCANECT TO SLICS *****
DF4_SL1:
RET
MOV DPTR,#PORTE_3
MOV A,#20H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D4S1
CLR DTWF4.0
MOV A,#00H
SUMP DD4S1
SETB DTWF4.0
MOV A,#20H
LCALL DI
MOV A,#20H
LCALL STB
RET
D4S1:
DD4S1:
DF4_SL2:
MOV DPTR,#PORTE_3
MOV A,#0A0H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D4S2
CLR DTWF4.1
MOV A,#00H
SUMP DD4S2
SETB DTWF4.1
MOV A,#20H
LCALL DI
MOV A,#20H
LCALL STB
RET
D4S2:
DD4S2:
DF4_SL3:
MOV DPTR,#PORTE_3
MOV A,#60H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D4S3
CLR DTWF4.2
MOV A,#00H
SUMP DD4S3
SETB DTWF4.2
MOV A,#20H
LCALL DI
MOV A,#20H
LCALL STB
RET
D4S3:
DD4S3:
DF4_SL4:
MOV DPTR,#PORTE_3
MOV A,#0E0H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D4S4
CLR DTWF4.3
MOV A,#00H
SUMP DD4S4
SETB DTWF4.3
MOV A,#20H
LCALL DI
MOV A,#20H
LCALL STB
RET
D4S4:
DD4S4:

```

```

LCALL STB
RET
DF3_SL5:
MOV DPTR,#PORTC_3
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D3S5
CLR DTWF3.4
MOV A,#00H
SUMP DD3S5
SETB DTWF3.4
MOV A,#40H
LCALL DI
MOV A,#40H
LCALL STB
RET
D3S5:
DD3S5:
DF3_SL6:
MOV DPTR,#PORTC_3
MOV A,#08H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D3S6
CLR DTWF3.5
MOV A,#00H
SUMP DD3S6
SETB DTWF3.5
MOV A,#40H
LCALL DI
MOV A,#40H
LCALL STB
RET
D3S6:
DD3S6:
DF3_SL7:
MOV DPTR,#PORTC_3
MOV A,#04H
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D3S7
CLR DTWF3.6
MOV A,#00H
SUMP DD3S7
SETB DTWF3.6
MOV A,#40H
LCALL DI
MOV A,#40H
LCALL STB
RET
D3S7:
DD3S7:
DF3_SL8:
MOV DPTR,#PORTC_3
MOV A,#0CH
MOVX @DPTR,A
CJNE R7,#00H,D3S8
CLR DTWF3.7
MOV A,#00H
SUMP DD3S8
SETB DTWF3.7
MOV A,#40H
LCALL DI
MOV A,#40H
LCALL STB
RET
D3S8:
DD3S8:

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษานั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ใดๆ
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DF4_SL5:      RET      DPTR,#PORTC_3
              MOV      A,#02H
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D4S5
              CLR      DTMF4.4
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD4S5
D4S5:         SETB     DTWF4.4
              MOV      A,#40H
              LCALL    DI
              MOV      A,#40H
              LCALL    STB
              RET
DF4_SL6:      DPTR,#PORTC_3
              MOV      A,#0AH
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D4S6
              CLR      DTMF4.5
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD4S6
D4S6:         SETB     DTWF4.5
              MOV      A,#40H
              LCALL    DI
              MOV      A,#40H
              LCALL    STB
              RET
DF4_SL7:      DPTR,#PORTC_3
              MOV      A,#06H
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D4S7
              CLR      DTMF4.6
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD4S7
D4S7:         SETB     DTWF4.6
              MOV      A,#40H
              LCALL    DI
              MOV      A,#40H
              LCALL    STB
              RET
DF4_SL8:      DPTR,#PORTC_3
              MOV      A,#0EH
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D4S8
              CLR      DTMF4.7
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD4S8
D4S8:         SETB     DTWF4.7
              MOV      A,#40H
              LCALL    DI
              MOV      A,#40H
              LCALL    STB
              RET

```

```

;***** DTMF NO.5 CONNECT TO SLICES *****
DFS_SL1:      MOV      DPTR,#PORTB_3
              MOV      A,#10H
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D5S1
              CLR      DTMF5.0
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD5S1
D5S1:         SETB     DTMF5.0
              MOV      A,#20H
              LCALL    DI
              MOV      A,#20H
              LCALL    STB
              RET
DFS_SL2:      DPTR,#PORTB_3
              MOV      A,#90H
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D5S2
              CLR      DTMF5.1
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD5S2
D5S2:         SETB     DTMF5.1
              MOV      A,#20H
              LCALL    DI
              MOV      A,#20H
              LCALL    STB
              RET
DFS_SL3:      DPTR,#PORTB_3
              MOV      A,#50H
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D5S3
              CLR      DTMF5.2
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD5S3
D5S3:         SETB     DTMF5.2
              MOV      A,#20H
              LCALL    DI
              MOV      A,#20H
              LCALL    STB
              RET
DFS_SL4:      DPTR,#PORTB_3
              MOV      A,#0D0H
              MOVX     @DPTR,A
              CJNE     R7,#00H,D5S4
              CLR      DTMF5.3
              MOV      A,#00H
              SJMP     DD5S4
D5S4:         SETB     DTMF5.3
              MOV      A,#20H
              LCALL    DI
              MOV      A,#20H
              LCALL    STB
              RET

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DF5_SL5:  MOV DPTR,#PORTC_3
          MOV A,#01H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D555
          CLR DTMF5.4
          MOV A,#00H
          MOVX DD555
          SETB DTMF5.4
          MOV A,#40H
          DD555:  LCALL DI
                MOV A,#40H
                LCALL STB
                RET
DF5_SL6:  MOV DPTR,#PORTC_3
          MOV A,#09H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D556
          CLR DTMF5.5
          MOV A,#00H
          MOVX DD556
          SETB DTMF5.5
          MOV A,#40H
          DD556:  LCALL DI
                MOV A,#40H
                LCALL STB
                RET
DF5_SL7:  MOV DPTR,#PORTC_3
          MOV A,#05H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D557
          CLR DTMF5.6
          MOV A,#00H
          MOVX DD557
          SETB DTMF5.6
          MOV A,#40H
          DD557:  LCALL DI
                MOV A,#40H
                LCALL STB
                RET
DF5_SL8:  MOV DPTR,#PORTC_3
          MOV A,#0DH
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D558
          CLR DTMF5.7
          MOV A,#00H
          MOVX DD558
          SETB DTMF5.7
          MOV A,#40H
          DD558:  LCALL DI
                MOV A,#40H
                LCALL STB
                RET

```

```

;***** DTMF NO.6 CONNECT TO SLICS *****
DF6_SL1:  MOV DPTR,#PORTB_3
          MOV A,#30H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D6S1
          CLR DTMF6.0
          MOV A,#00H
          MOVX DD6S1
          SETB DTMF6.0
          MOV A,#20H
          DD6S1:  LCALL DI
                MOV A,#20H
                LCALL STB
                RET
DF6_SL2:  MOV DPTR,#PORTB_3
          MOV A,#0B0H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D6S2
          CLR DTMF6.1
          MOV A,#00H
          MOVX DD6S2
          SETB DTMF6.1
          MOV A,#20H
          DD6S2:  LCALL DI
                MOV A,#20H
                LCALL STB
                RET
DF6_SL3:  MOV DPTR,#PORTB_3
          MOV A,#70H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D6S3
          CLR DTMF6.2
          MOV A,#00H
          MOVX DD6S3
          SETB DTMF6.2
          MOV A,#20H
          DD6S3:  LCALL DI
                MOV A,#20H
                LCALL STB
                RET
DF6_SL4:  MOV DPTR,#PORTB_3
          MOV A,#0F0H
          MOVX @DPTR,A
          CJNE R7,#00H,D6S4
          CLR DTMF6.3
          MOV A,#00H
          MOVX DD6S4
          SETB DTMF6.3
          MOV A,#20H
          DD6S4:  LCALL DI
                MOV A,#20H
                LCALL STB
                RET

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

;***** TONE CONNECT TO TRUNK LINE *****
TK1_RB1: MOV A,#00H
          @DPTR,A
          R7,#00H,TRB1
          CLR TK_T.2
          MOV A,#00H
          SJMP DTRB1
          SETB TK_T.2
          MOV A,#04H
          LCALL DI
          MOV A,#04H
          LCALL STB
          RET
          DPTR,#PORTA_3
          A,#02H
          @DPTR,A
          R7,#00H,TRB2
          CLR TK_T.3
          MOV A,#00H
          SJMP DTRB2
          SETB TK_T.3
          MOV A,#04H
          LCALL DI
          MOV A,#04H
          LCALL STB
          RET
          DPTR,#PORTA_3
          A,#08H
          @DPTR,A
          R7,#00H,TB1
          CLR TK_T.0
          MOV A,#00H
          SJMP DTB1
          SETB TK_T.0
          MOV A,#04H
          LCALL DI
          MOV A,#04H
          LCALL STB
          RET
          DPTR,#PORTA_3
          A,#0AH
          @DPTR,A
          R7,#00H,TB2
          CLR TK_T.1
          MOV A,#00H
          SJMP DTB2
          SETB TK_T.1
          MOV A,#04H
          LCALL DI
          MOV A,#04H
          LCALL STB
          RET

```

```

DF6_SL5: DPTR,#PORTC_3
          A,#03H
          @DPTR,A
          R7,#00H,D6S5
          DTMF6.4
          CLR A,#00H
          MOV DD6S5
          SJMP DTMF6.4
          SETB A,#40H
          LCALL DI
          MOV A,#40H
          LCALL STB
          RET
          DPTR,#PORTC_3
          A,#0BH
          @DPTR,A
          R7,#00H,D6S6
          DTMF6.5
          CLR A,#00H
          MOV DD6S6
          SJMP DTMF6.5
          SETB A,#40H
          LCALL DI
          MOV A,#40H
          LCALL STB
          RET
          DPTR,#PORTC_3
          A,#07H
          @DPTR,A
          R7,#00H,D6S7
          DTMF6.6
          CLR A,#00H
          MOV DD6S7
          SJMP DTMF6.6
          SETB A,#40H
          LCALL DI
          MOV A,#40H
          LCALL STB
          RET
          DPTR,#PORTC_3
          A,#0FH
          @DPTR,A
          R7,#00H,D6S8
          DTMF6.7
          CLR A,#00H
          MOV DD6S8
          SJMP DTMF6.7
          SETB A,#40H
          LCALL DI
          MOV A,#40H
          LCALL STB
          RET

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

TK1_AS:  MOV DPTR,#PORTA_3
MOV      A,#04H
MOVX    @DPTR,A
MOVX    R7,#00H,TAS1
ANL     SOUND,#0FEH
MOV     A,#00H
SJMPC  DTAS1
ORL     SOUND,#01H
MOV     A,#04H
LCALL  DI
MOV     A,#04H
LCALL  STR
RET

TK2_AS:  MOV DPTR,#PORTA_3
MOV     A,#06H
MOVX    @DPTR,A
MOVX    R7,#00H,TAS2
ANL     SOUND,#0FDH
MOV     A,#00H
SJMPC  DTAS2
ORL     SOUND,#02H
MOV     A,#04H
LCALL  DI
MOV     A,#04H
LCALL  STB
RET

;***** DATA IN OF CROSSPOINT *****
DI:      MOV DPTR,#PORTB_2
MOVX    @DPTR,A
RET

;***** SUB CONNECTING *****
CTK1_SL1: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL1
ORL     TKE1,#01H
MOV     EXT1,#09H
RET

CTK1_SL2: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL2
ORL     TKE1,#02H
MOV     EXT2,#09H
RET

CTK1_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL3
ORL     TKE1,#04H
MOV     EXT3,#09H
RET

CTK1_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL4
ORL     TKE1,#08H
MOV     EXT4,#09H
RET

CTK1_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL5
ORL     TKE1,#10H
MOV     EXT5,#09H
RET

CTK1_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL6
ORL     TKE1,#20H
MOV     EXT6,#09H
RET

CTK1_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK1_SL7
ORL     TKE1,#40H
MOV     EXT7,#09H
RET

CTK2_SL1: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL1
ORL     TKE2,#01H
MOV     EXT1,#0AH
RET

CTK2_SL2: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL2
ORL     TKE2,#02H
MOV     EXT2,#0AH
RET

CTK2_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL3
ORL     TKE2,#04H
MOV     EXT3,#0AH
RET

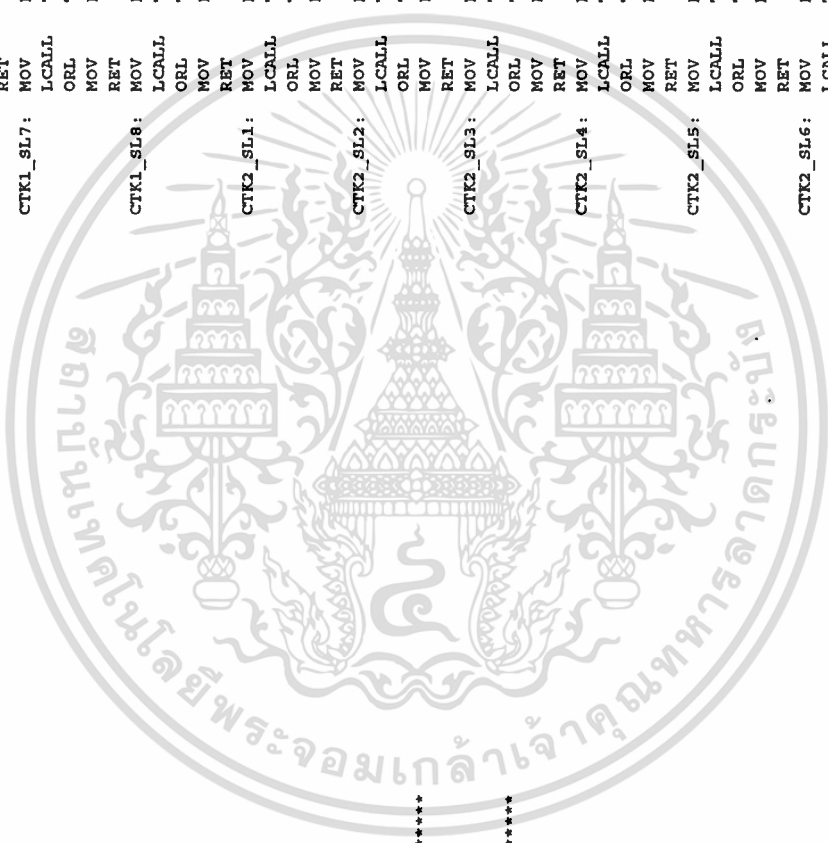
CTK2_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL4
ORL     TKE2,#08H
MOV     EXT4,#0AH
RET

CTK2_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL5
ORL     TKE2,#10H
MOV     EXT5,#0AH
RET

CTK2_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL6
ORL     TKE2,#20H
MOV     EXT6,#0AH
RET

CTK2_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL  TK2_SL7
ORL     TKE2,#40H
MOV     EXT7,#0AH
RET

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

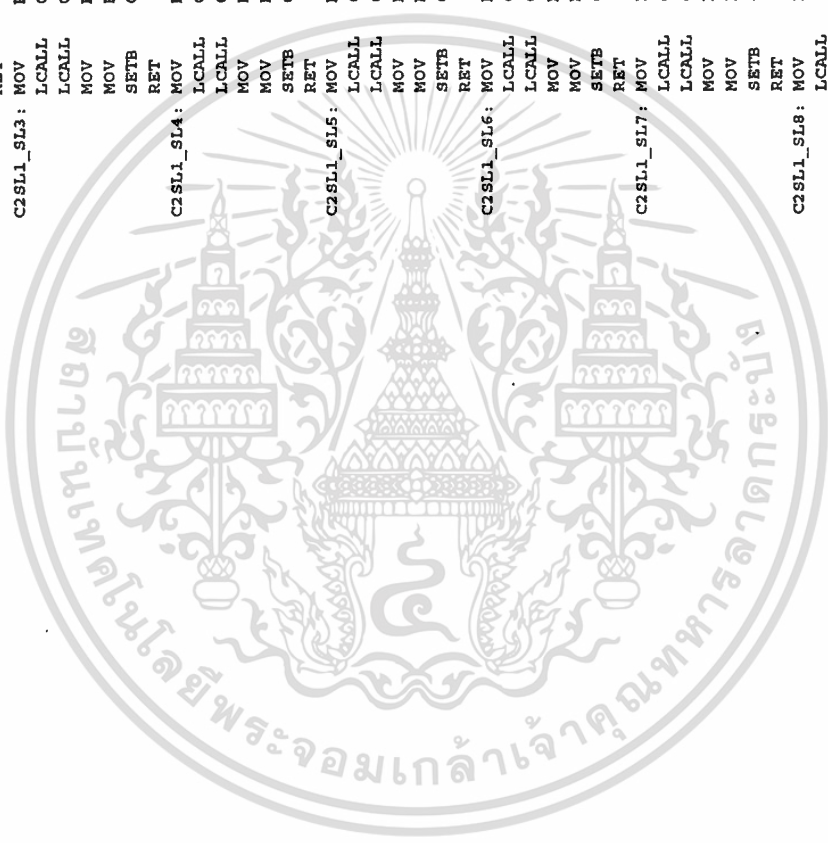
CTK2_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL TK2_SL8
ORL TKE2,#80H
MOV EXT8,#0AH
RET
C1SL1_SL2: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_2
MOV EXT1,#02H
MOV EXT2,#01H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL1_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_3
MOV EXT1,#03H
MOV EXT3,#01H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL1_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_4
MOV EXT1,#04H
MOV EXT4,#01H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL1_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_5
MOV EXT1,#05H
MOV EXT5,#01H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL1_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_6
MOV EXT1,#06H
MOV EXT6,#01H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL1_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_7
MOV EXT1,#07H
MOV EXT7,#01H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL1_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS1_8
MOV EXT1,#08H
MOV EXT8,#01H
SETB CROSS_EXT.0

```

```

C2SL1_SL2: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_2
MOV EXT1,#02H
MOV EXT2,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL1_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_3
MOV EXT1,#03H
MOV EXT3,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL1_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_4
MOV EXT1,#04H
MOV EXT4,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL1_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_5
MOV EXT1,#05H
MOV EXT5,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL1_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_6
MOV EXT1,#06H
MOV EXT6,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL1_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_7
MOV EXT1,#07H
MOV EXT7,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL1_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_1
LCALL CROSS2_8
MOV EXT1,#08H
MOV EXT8,#01H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C3SL1_SL2: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_1
LCALL CROSS3_2

```



```

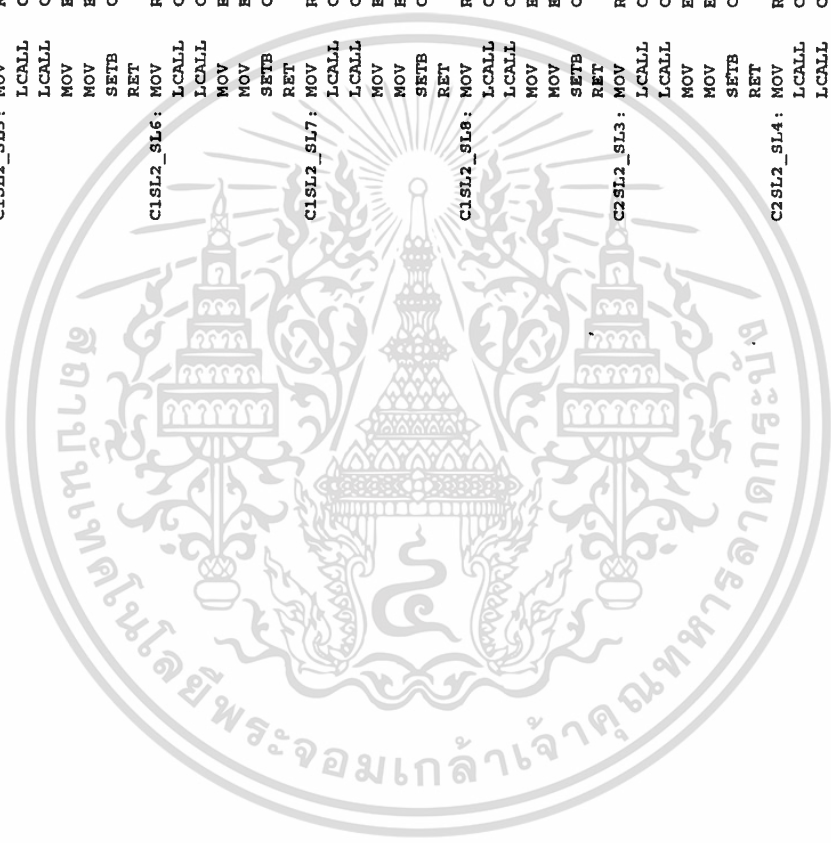
MOV EXT1,#02H
MOV EXT2,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL1_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS3_3
MOV EXT1,#03H
MOV EXT3,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL1_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS3_4
MOV EXT1,#04H
MOV EXT4,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL1_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS3_5
MOV EXT1,#05H
MOV EXT5,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL1_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS3_6
MOV EXT1,#06H
MOV EXT6,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL1_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS3_7
MOV EXT1,#07H
MOV EXT7,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL1_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_1
LCALL CROSS3_8
MOV EXT1,#08H
MOV EXT8,#01H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C1SL2_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS2_3
MOV EXT2,#03H
MOV EXT3,#02H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C1SL2_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS2_4
MOV EXT2,#04H
MOV EXT4,#02H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL2_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS2_4
MOV EXT2,#04H
MOV EXT4,#02H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL2_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS2_5
MOV EXT2,#05H
MOV EXT2,#05H

```

```

C1SL2_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS1_4
MOV EXT2,#04H
MOV EXT4,#02H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL2_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS1_5
MOV EXT2,#05H
MOV EXT5,#02H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL2_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS1_6
MOV EXT2,#06H
MOV EXT6,#02H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL2_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS1_7
MOV EXT2,#07H
MOV EXT7,#02H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL2_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_2
LCALL CROSS1_8
MOV EXT2,#08H
MOV EXT8,#02H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C2SL2_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_2
LCALL CROSS2_3
MOV EXT2,#03H
MOV EXT3,#02H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL2_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_2
LCALL CROSS2_4
MOV EXT2,#04H
MOV EXT4,#02H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL2_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_2
LCALL CROSS2_5
MOV EXT2,#05H
MOV EXT2,#05H

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

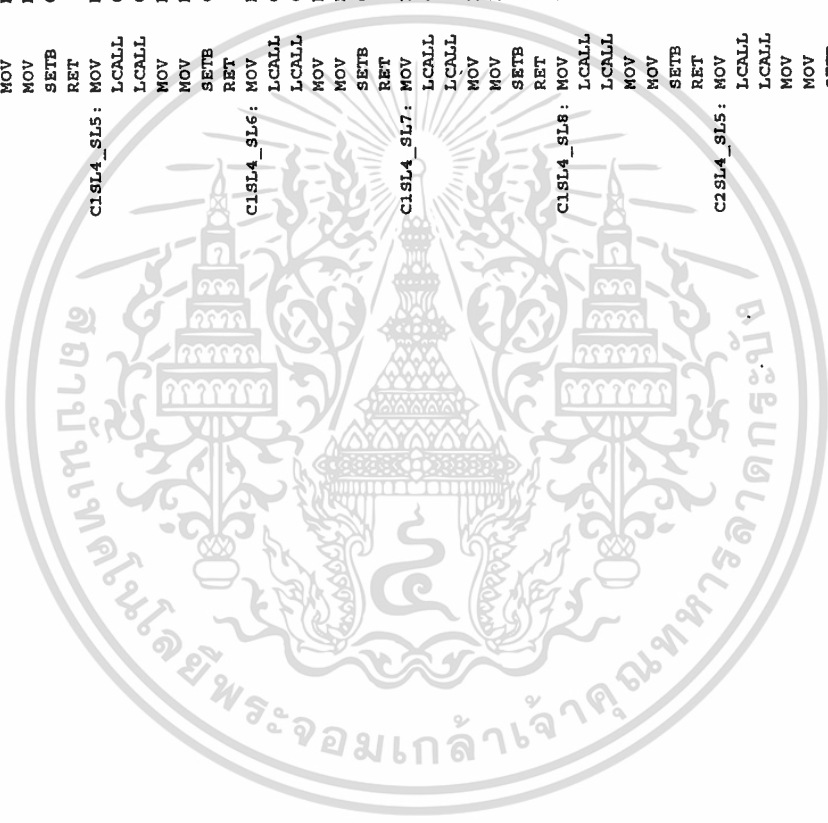
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL3_SL5: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS2_3
LCALL CROSS2_5
MOV EXT3,#05H
MOV EXT5,#03H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C1SL3_SL6: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS2_3
LCALL CROSS2_6
MOV EXT3,#06H
MOV EXT6,#03H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL3_SL7: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS2_3
LCALL CROSS2_7
MOV EXT3,#07H
MOV EXT7,#03H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL3_SL8: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS2_3
LCALL CROSS2_8
MOV EXT3,#08H
MOV EXT8,#03H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C3SL3_SL4: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS3_4
MOV EXT3,#04H
MOV EXT4,#03H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL3_SL5: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS3_3
LCALL CROSS3_5
MOV EXT3,#05H
MOV EXT5,#03H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL3_SL6: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS3_3
LCALL CROSS3_6
MOV EXT3,#06H
MOV EXT6,#03H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL3_SL7: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS3_3

```

```

LCALL CROSS3_7
MOV EXT3,#07H
MOV EXT7,#03H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL3_SL8: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS3_3
LCALL CROSS3_8
MOV EXT3,#08H
MOV EXT8,#03H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C1SL4_SL5: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS1_4
LCALL CROSS1_5
MOV EXT4,#05H
MOV EXT5,#04H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL4_SL6: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS1_4
LCALL CROSS1_6
MOV EXT4,#06H
MOV EXT6,#04H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL4_SL7: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS1_4
LCALL CROSS1_7
MOV EXT4,#07H
MOV EXT7,#04H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL4_SL8: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS1_4
LCALL CROSS1_8
MOV EXT4,#08H
MOV EXT8,#04H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C2SL4_SL5: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS2_4
LCALL CROSS2_5
MOV EXT4,#05H
MOV EXT5,#04H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL4_SL6: MOV R7,#OFFH
LCALL CROSS2_4
LCALL CROSS2_6
MOV EXT4,#06H
MOV EXT6,#04H
SETB CROSS_EXT.1

```



```

RET
C2SL4_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_4
LCALL CROSS2_7
MOV EXT4,#07H
MOV EXT7,#04H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL4_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_4
LCALL CROSS2_8
MOV EXT4,#08H
MOV EXT8,#04H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C3SL4_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_4
LCALL CROSS3_5
MOV EXT4,#05H
MOV EXT5,#04H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL4_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_4
LCALL CROSS3_6
MOV EXT4,#06H
MOV EXT6,#04H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL4_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_4
LCALL CROSS3_7
MOV EXT4,#07H
MOV EXT7,#04H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL4_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_4
LCALL CROSS3_8
MOV EXT4,#08H
MOV EXT8,#04H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C1SL5_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_5
LCALL CROSS1_6
MOV EXT5,#06H
MOV EXT6,#05H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL5_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_5
LCALL CROSS1_7

```

```

MOV EXT5,#07H
MOV EXT7,#05H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C1SL5_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_5
LCALL CROSS1_8
MOV EXT5,#08H
MOV EXT8,#05H
SETB CROSS_EXT.0
RET
C2SL5_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_5
LCALL CROSS2_6
MOV EXT5,#06H
MOV EXT6,#05H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL5_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_5
LCALL CROSS2_7
MOV EXT5,#07H
MOV EXT7,#05H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C2SL5_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_5
LCALL CROSS2_8
MOV EXT5,#08H
MOV EXT8,#05H
SETB CROSS_EXT.1
RET
C3SL5_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_5
LCALL CROSS3_6
MOV EXT5,#06H
MOV EXT6,#05H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL5_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_5
LCALL CROSS3_7
MOV EXT5,#07H
MOV EXT7,#05H
SETB CROSS_EXT.2
RET
C3SL5_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_5
LCALL CROSS3_8
MOV EXT5,#08H
MOV EXT8,#05H
SETB CROSS_EXT.2
RET

```



```

C1SL6_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_6
MOV EXT6,#07H
SETB EXT7,#06H
RET
C1SL6_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_6
MOV EXT6,#08H
SETB EXT7,#06H
RET
C1SL6_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_6
MOV EXT6,#07H
SETB EXT7,#06H
RET
C1SL6_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_6
MOV EXT6,#08H
SETB EXT7,#06H
RET
C1SL6_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_6
MOV EXT6,#07H
SETB EXT7,#06H
RET
C1SL6_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_6
MOV EXT6,#08H
SETB EXT7,#06H
RET
C1SL7_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS1_7
MOV EXT7,#08H
SETB EXT8,#07H
RET
C1SL7_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS2_7
MOV EXT7,#08H
SETB EXT8,#07H
RET

```

```

C3SL7_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_7
MOV EXT7,#08H
SETB EXT8,#07H
RET
C3SL7_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL CROSS3_7
MOV EXT7,#08H
SETB EXT8,#07H
RET
C_NS2DF:
JNB WAIT_DF_0,C_NS2DF
A,DTMF3
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF3_SL1
LCALL DF3_SL1
CLR WAIT_DF_0
RET
A,DTMF4
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF4_SL1
LCALL DF4_SL1
CLR WAIT_DF_0
RET
A,DTMF5
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF5_SL1
LCALL DF5_SL1
CLR WAIT_DF_0
RET
A,DTMF6
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF6_SL1
LCALL DF6_SL1
CLR WAIT_DF_0
RET
C_NS2DF:
JNB WAIT_DF_1,C_NS3DF
A,DTMF3
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF3_SL2
LCALL DF3_SL2
CLR WAIT_DF_1
RET
A,DTMF4
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF4_SL2
LCALL DF4_SL2
CLR WAIT_DF_1
RET
A,DTMF5
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF5_SL2
LCALL DF5_SL2
CLR WAIT_DF_1
RET
A,DTMF6
MOV A,#00H,$+11
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
DF6_SL2
LCALL DF6_SL2
CLR WAIT_DF_1
RET

```

***** SUB CHECK LINES THAT DON'T HAVE DTMF DECODER. *****



```

CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL2
CLR WAIT_DF.1
RET
MOV A,DTMF6
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL2
CLR WAIT_DF.1
RET
JNB WAIT_DF.2,C_NS4DF
MOV A,DTMF3
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL3
CLR WAIT_DF.2
RET
MOV A,DTMF4
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL3
CLR WAIT_DF.2
RET
MOV A,DTMF5
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL3
CLR WAIT_DF.2
RET
MOV A,DTMF6
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL3
CLR WAIT_DF.2
RET
JNB WAIT_DF.3,C_NS5DF
MOV A,DTMF3
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL4
CLR WAIT_DF.3
RET
MOV A,DTMF4
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL4
CLR WAIT_DF.3
RET
MOV A,DTMF5
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL4
CLR WAIT_DF.3
RET

```

C_NS3DF:

C_NS4DF:

```

CLR WAIT_DF.3
RET
MOV A,DTMF6
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL4
CLR WAIT_DF.3
RET
JNB WAIT_DF.4,C_NS6DF
MOV A,DTMF3
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL5
CLR WAIT_DF.4
RET
MOV A,DTMF4
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL5
CLR WAIT_DF.4
RET
MOV A,DTMF5
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL5
CLR WAIT_DF.4
RET
MOV A,DTMF6
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL5
CLR WAIT_DF.4
RET
JNB WAIT_DF.5,C_NS7DF
MOV A,DTMF3
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL6
CLR WAIT_DF.5
RET
MOV A,DTMF4
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL6
CLR WAIT_DF.5
RET
MOV A,DTMF5
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL6
CLR WAIT_DF.5
RET
MOV A,DTMF6

```

C_NS5DF:

C_NS6DF:

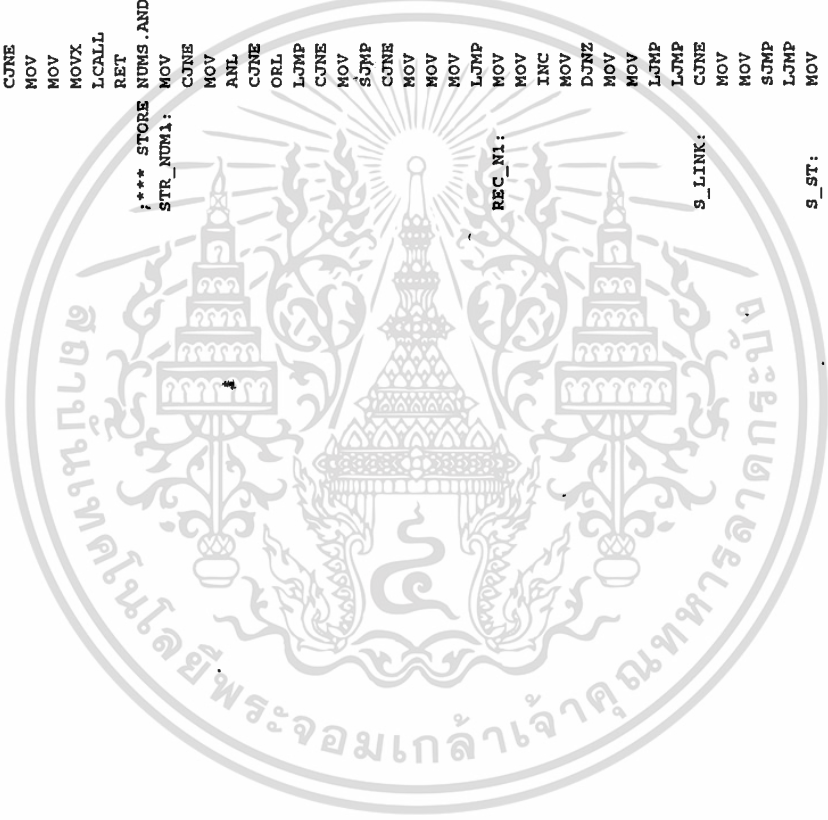


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL6
CLR WAIT_DF.5
RET
C_NS7DF:
JNB WAIT_DF.6,C_NS8DF
MOV A,DTMF3
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL7
CLR WAIT_DF.6
RET
MOV A,DTMF4
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL7
CLR WAIT_DF.6
RET
MOV A,DTMF5
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL7
CLR WAIT_DF.6
RET
MOV A,DTMF6
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL7
CLR WAIT_DF.6
RET
C_NS8DF:
JNB WAIT_DF.7,$-1
MOV A,DTMF3
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF3_SL8
CLR WAIT_DF.7
RET
MOV A,DTMF4
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF4_SL8
CLR WAIT_DF.7
RET
MOV A,DTMF5
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF5_SL8
CLR WAIT_DF.7
RET
MOV A,DTMF6
CJNE A,#00H,$+11
MOV R7,#0FFH
LCALL DF6_SL8
CLR WAIT_DF.7
RET
CLR WAIT_DF.7
RET
;***** SEND EXT. NO. FOR COUNT RINGING *****
C_LINK:
MOV DPTR,#PORTA_5
MOV A,#01H
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_5
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#10H,$-4
MOV DPTR,#PORTA_5
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY90
RET
;*** STORE NUMS.AND SEND DATA TO 2'nd CONTROL UNIT ***
STR_NUMA:
MOV A,R5
CJNE A,#0BH,$+16
MOV A,FNC4
ANL A,#01H
CJNE A,#00H,$+6
ORL FNC4,#01H
LJMP INT_1
CJNE A,#0AH,$+7
MOV A,#00H
MOV REC_N1
R1,PP1
@R1,A
MOV R5,#0FOH
LJMP S_LINK
MOV R1,PP1
MOV @R1,A
INC R1
MOV PP1,R1
DJNZ SEQ_N1,$+10
MOV @R1,#0CH
MOV R5,#0FOH
LJMP S_LINK
MOV INT_1
CJNE R5,#0FOH,$-3
MOV R6,LROOM1
MOV PP1,#AD_LN1
SUMP S_ST
LJMP INT_1
MOV DPTR,#PORTA_5
MOV A,#03H
MOVX @DPTR,A
MOVX DPTR,#PORTC_5
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#30H,$-4
MOV DPTR,#PORTB_5
MOV A,#01H
MOVX @DPTR,A

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

SNAP A
MOV KP_DA,A
MOV DPTR,#PORTC_5
MOVX A,@DPTR
CJNE A,KP_DA,$-4

MOV PP2,#00H
MOV R2,#0CH
MOV R1,PP1
DJNZ R2,$+4
SUMP END_SE
MOV DPTR,#PORTB_5
INC A,@R1
INC R1
PP2
@DPTR,A
DPTR,#PORTC_5
A,@DPTR
A,PP2,$+5
CJNE A,#0F0H,WAIT_ACK
SUMP END_SE
MOV DPTR,#PORTA_5
A,#00H
@DPTR,A
MOV DPTR,#PORTB_5
@DPTR,A
CJNE R5,#0F0H,LLIN
ANL FNCA,#0FEH
MOV SEQ_N2,#0BH
MOV PP2,#AD LN2
MOV RAL,#00H
ORL TK_DF,#01H
MOV R6,#10111000B
LCALL AUTO_ANS1
LCALL DELAY1
LCALL DELAY90
LCALL AUT1
MOV R7,#00H
LCALL TK1_HK
LJMP INT_1
;***** RECEIVE DATA FROM 2'nd CONTROL UNIT *****
MOV R5,A
SWAP A
MOV DPTR,#PORTA_5
@DPTR,A
LCALL DELAY90
LCALL DELAY90
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
MOV A,R5
A,#01H,CHK_R2 ;FIND TK THAT HAVE RINGED
MOV R6,#01H

R5,TKEL
C_TK,#05d
CHK_TRE
MAIN_SYS
MAIN_SYS
A,R_EXT1
CJNE A,C_TK,$-5
A,R5
ANL A,#01H
CJNE A,#01H,$+6 ;IF EXT.1 HK ON BEFORE COUNT
LJMP MAIN_SYS ;10 sec.WHEN COUNT COMPLETE
LCALL OFF_R1 ;WILL JUMP TO MAIN SYSTEM...
MOV R4,#01H
LJMP AUTO_LM
MOV R7,#00H
TK1_REB
R6,#11001000B
AUTO_ANS1
DELAY4
DELAY3
DELAY90
AUT1
TK_DF,#0FEH
RAL,#0FFH
LROOML,#01H
MAIN_SYS
MAIN_SYS
LJMP AUTO_ANS1 ;***** SUB *****
AUTO_ANS1: MOV R7,#0FFH
TK1_AS
DPTR,#PORTC_4
A,R6
DELAY500
@DPTR,A
ACC.7
@DPTR,A
RET
A,#80H
@DPTR,A
R7,#00H
TK1_AS
R7,#0FFH
TK2_AS
DPTR,#PORTC_4
A,R6
DELAY500
@DPTR,A
CLR ACC.7
@DPTR,A
RET
A,#80H
@DPTR,A
AUTO_ANS2: MOV
LCALL
MOV
MOV
LCALL
MOVX
CLR
MOVX
RET
MOV
@DPTR,A
R7,#00H
TK1_AS
LCALL
RET
AUTO_ANS2: MOV
LCALL
MOV
MOV
LCALL
MOVX
CLR
MOVX
RET
MOV
@DPTR,A
AUTO2:
;***** SUB *****
AUTO_ANS1: MOV
LCALL
MOV
MOV
LCALL
MOVX
CLR
MOVX
RET
A,#80H
@DPTR,A
R7,#00H
TK1_AS
LCALL
RET
AUTO_ANS2: MOV
LCALL
MOV
MOV
LCALL
MOVX
CLR
MOVX
RET
MOV
@DPTR,A

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ทำเป็นใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

;** OPEN SW AND STOP SOUND

```

MOV R7,#00H
LCALL TK3_AS
RET
RESET_S: MOV DPTR,#PORTC_4
MOV A,#80H
MOVX @DPTR,A
RET
;***** SUB SEND BUSY TONE *****
ONBT_SL1: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL1
RET
ONBT_SL2: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL2
RET
ONBT_SL3: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL3
RET
ONBT_SL4: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL4
RET
ONBT_SL5: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL5
RET
ONBT_SL6: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL6
RET
ONBT_SL7: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL7
RET
ONBT_SL8: MOV R7,#0FFH
LCALL BT_SL8
RET
;***** SUB OFF DTWF FOR SLIC *****
OFF_DFS1: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL1
LCALL DF4_SL1
LCALL DF5_SL1
LCALL DF6_SL1
LCALL CHK_NLDF
RET
OFF_DFS2: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL2
LCALL DF4_SL2
LCALL DF5_SL2
LCALL DF6_SL2
LCALL CHK_NLDF
RET
OFF_DFS3: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL3
LCALL DF4_SL3
LCALL DF5_SL3
LCALL DF6_SL3
LCALL CHK_NLDF

```

```

OFF_DFS4: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL4
LCALL DF4_SL4
LCALL DF5_SL4
LCALL DF6_SL4
LCALL CHK_NLDF
RET
OFF_DFS5: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL5
LCALL DF4_SL5
LCALL DF5_SL5
LCALL DF6_SL5
LCALL CHK_NLDF
RET
OFF_DFS6: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL6
LCALL DF4_SL6
LCALL DF5_SL6
LCALL DF6_SL6
LCALL CHK_NLDF
RET
OFF_DFS7: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL7
LCALL DF4_SL7
LCALL DF5_SL7
LCALL DF6_SL7
LCALL CHK_NLDF
RET
OFF_DFS8: MOV R7,#00H
LCALL DF3_SL8
LCALL DF4_SL8
LCALL DF5_SL8
LCALL DF6_SL8
LCALL CHK_NLDF
RET
;***** DATA_IN *****
DATA_IN: MOV DPTR,#PORTB_2
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY500
LCALL DELAY500
RET
;***** STROBE *****
STB: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY500
LCALL DELAY500
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
RET
;*****DELAY (4 SEC)*****
DELAY4: MOV R0,#20H

```



```

MOV R1,#00H
MOV R2,#00H
DJNZ R2,$
DJNZ R1,DE2
DJNZ R0,DEL
RET
*****DELAY (3 SEC)*****
DELAY3: MOV R0,#17H
        MOV R1,#00H
        MOV R2,#00H
        DJNZ R2,$
        DJNZ R1,D32
        DJNZ R0,D31
        RET
*****DELAY (2 SEC)*****
DELAY2: MOV R0,#10H
        MOV R1,#00H
        MOV R2,#00H
        DJNZ R2,$
        DJNZ R1,D22
        DJNZ R0,D21
        RET
*****DELAY (1 SEC)*****
DELAY1: MOV R0,#08H
        MOV R1,#00H
        MOV R2,#00H
        DJNZ R2,$
        DJNZ R1,D12
        DJNZ R0,D11
        RET
*****DELAY (0.5SEC)*****
DELAY05: MOV R0,#04H
        MOV R1,#00H
        MOV R2,#00H
        DJNZ R2,$
        DJNZ R1,D052
        DJNZ R0,D051
        RET
***** DELAY (90.8 mSEC)*****
DELAY90: MOV R0,#0B1H
        MOV R1,#0FFH
        DJNZ R1,$
        DJNZ R0,D9
        RET
*****DELAY (5.15 msec)*****
DELAY5M: MOV R0,#0AH
        MOV R1,#00H
        DSM
        DJNZ R1,$
        DJNZ R0,D5M
        RET
*****DELAY (518 uSEC)*****
DELAY500: MOV R0,#01H
        MOV R1,#00H
        D500:

```

```

DJNZ R1,$
DJNZ R0,D500
RET

```

END

***** FINISH *****

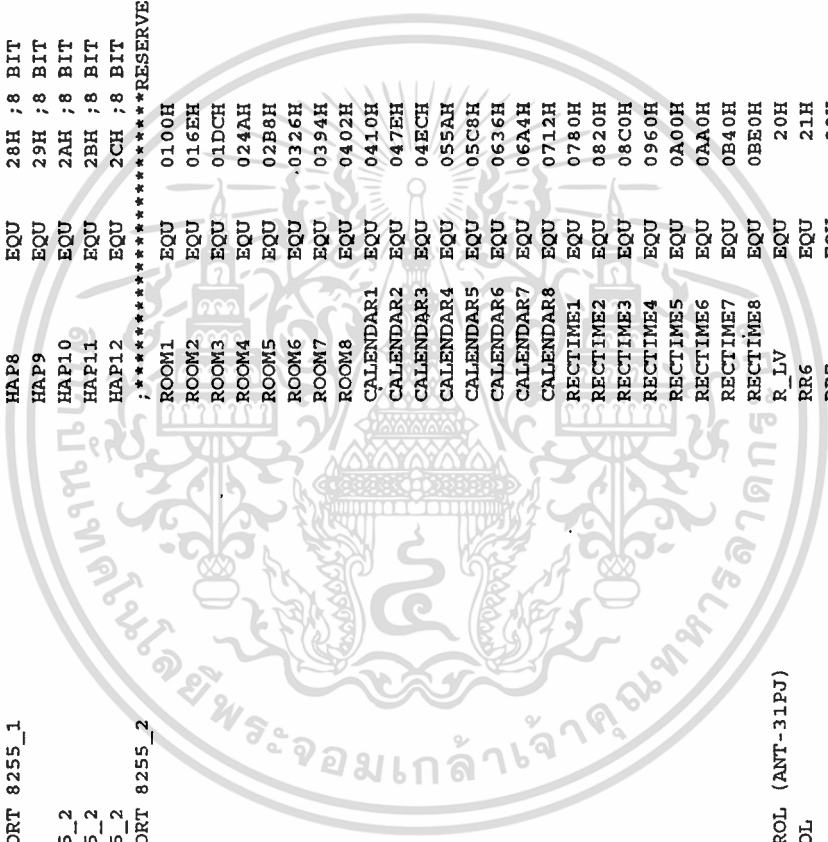


เรียนเป็นต้นไป
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

->FILENAME      .KEYBOARD.ASM
;DESCRIPTION    MK48T08 RTC DEMO PROGRAM
;ASSEMBLER      SXM51
;ENGINEER       TAWEE KUSUMAWALEE
; THIS SOFTWARE SUPPORT PABX FUNCTION TO
; DISPLAY TELEPHONE NUMBER, TIME, YEAR
;*****VARIABLE*****
PORTA_1 EQU OF800H ;PORTA 8255_1
PORTB_1 EQU OF801H ;PORTB 8255_1
PORTC_1 EQU OF802H ;PORTC 8255_1
CONPORT_1 EQU OF803H ;CONTROL PORT 8255_1
;*****
PORTA_2 EQU OFC00H ;PORTA 8255_2
PORTB_2 EQU OFC01H ;PORTB 8255_2
PORTC_2 EQU OFC02H ;PORTC 8255_2
CONPORT_2 EQU OFC03H ;CONTROL PORT 8255_2
;*****
;SET_SEC EQU 12H
;SET_MIN EQU 11H
;SET_HOUR EQU 10H
;SET_DAY EQU 13H
;SET_MONTH EQU 14H
;SET_YEAR EQU 15H
SEC EQU 62H
MIN EQU 61H
HOUR EQU 60H
DAY EQU 63H
MONTH EQU 64H
YEAR EQU 65H
70H EQU 70H
71H EQU 71H
72H EQU 72H
73H EQU 73H
74H EQU 74H
75H EQU 75H
40H EQU 40H
30H EQU 30H
50H EQU 50H
1FF8H EQU 1FF8H ;RTC BUFFER
1FF9H EQU 1FF9H ;CHAR BUFFER
0FA00H EQU 0FA00H ;LCD WRITE CONTROL (ANT-31PJ)
0FA01H EQU 0FA01H ;LCD READ CONTROL
0FA02H EQU 0FA02H ;LCD WRITE DATA
0FA03H EQU 0FA03H ;LCD READ DATA
76H EQU 76H ;8 BIT
77H EQU 77H ;8 BIT
78H EQU 78H ;8 BIT
79H EQU 79H ;8 BIT
7AH EQU 7AH ;8 BIT
7BH EQU 7BH ;8 BIT
;*****
;*****INITIAL PORT *****
;*****RESERVE *****
ROOM1 EQU 0100H
ROOM2 EQU 016EH
ROOM3 EQU 01DCH
ROOM4 EQU 024AH
ROOM5 EQU 02B8H
ROOM6 EQU 0326H
ROOM7 EQU 0394H
ROOM8 EQU 0402H
CALENDAR1 EQU 0410H
CALENDAR2 EQU 047EH
CALENDAR3 EQU 04ECH
CALENDAR4 EQU 055AH
CALENDAR5 EQU 05C8H
CALENDAR6 EQU 0636H
CALENDAR7 EQU 06A4H
CALENDAR8 EQU 0712H
RECTIME1 EQU 0780H
RECTIME2 EQU 0820H
RECTIME3 EQU 08C0H
RECTIME4 EQU 0960H
RECTIME5 EQU 0A00H
RECTIME6 EQU 0AA0H
RECTIME7 EQU 0B40H
RECTIME8 EQU 0BE0H
R_LV EQU 20H
RR6 EQU 21H
RR7 EQU 22H
;*****INITIAL PORT *****
ORG 0000H
LJMP MAIN_SYS
;*****MAIN PROGRAM *****
ORG 0100H
MAIN_SYS:MOV P1,#00H
MOV DPTR,#017FH

```




```

DISPLAY:MOV A,#20H ;ADDRESS LINE 3
LCALL RUN_WEEK
RET
;*CHECK SIGNAL FROM CONTROLLER1 TO INSTRUCT TAKE TIME =10 SEC*****
CHK_CO: MOV DPTR,#PORTA_1 ;WAIT SIGNAL FROM UC1 PASS PORTA_1
MOV A,@DPTR
CJNE A,#01H,BB8 ;A='1' FOR CO 1 ONLY
SWAP A ;CHANGE 4 BIT UPPER AND 4 BIT LOWER =10 OR 20H
MOV POINTER5,A
DPTR,#PORTC_1
MOV @DPTR,A
LCALL DELAY3M
A,#00H
DPTR,#PORTC_1
MOV @DPTR,A
MOV POINTER2,TIM_SEC
ANL POINTER2,#0FH
MOV POINTER3, POINTER2
LCALL DELAY3
LJMP MAIN1
BB8: MOV POINTER2,TIM_SEC ;
ANL POINTER2,#0FH ;
MOV A, POINTER2 ; > COUNTER 10 SEC
CJNE A, POINTER3, BB9 ;
LCALL ACK1 ; SEND 01H TO UC1
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,@DPTR
CJNE A,#10H,BB10 ;WAIT PORTA_1 FROM UC1 SEND 10H COME
DISK5: MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,@DPTR
CJNE A,#0AH,BB35
LCALL DELAY3M
LCALL DELAY3M
SWAP A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV @DPTR,A
LCALL DELAY3M
LCALL DELAY3M
MOV A,#00H
MOV @DPTR,A
LJMP MAIN1
BB6: LJMP MAIN1 ;{3}
BB35: MOV RR6,#0FFH ;
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,@DPTR
CJNE A,#01H,BB7 ;A=01H GO TO NEXT LINE(PRESS EXTENSION 1)
MOV A,#10H ;
LCALL RTIME ;DISPLAY HH.MM.SS
LCALL DECODE

```

```

MOV R1,#BUF_TIM
--LCALL --RUN_8R1.
LJMP CHK_CO
LCALL RTIME ;DISPLAY HH.MM.SS
LCALL DECODE
MOV R1,#BUF_TIM
LCALL RUN_8R1
DJNZ RR6,BB7
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,@DPTR
CJNE A,#03H,DISK5 ;A=#03H WILL READ TIME CONTINUE
LCALL RTIME ;DISPLAY HH.MM.SS
LCALL DECODE
MOV R1,#BUF_TIM
LJMP RECE_N
CHECK: MOV DPTR,#PORTA_2
MOV A,@DPTR
JB ACC.4,CHECK1 ;READ KEYBOARD SIGNAL FROM PORTA_2
;IF DATA AVAILABLE ='1' GO CHECK1
RET
;*****CHECK1 SUB*****
CHECK: MOV DPTR,#PORTA_2
MOV A,@DPTR
JB ACC.4,CHECK1
SJMP CHECK1
CHECK4: ANL A,#00011111B
CJNE A,#00H,B1
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#01H,B2
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#02H,B3
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#04H,B4
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#05H,B5
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#06H,B6
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#08H,B7
MOV BUFFER,A
LJMP DETECT
CJNE A,#09H,B8
MOV BUFFER,A

```

```

;CHECK IT THAT KEY SIGNAL IS =1,2,3
CHECK3: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CHECK3
ANL A,#00001111B
CJNE A,#00H,B9 ;KEY 1
LJMP S_LEAVE
CJNE A,#01H,B10 ;KEY 2
LJMP SUM_USE
CJNE A,#02H,B11 ;KEY 3
MOV A,#01H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV DPTR,#MAINT1
LCALL DISPLAY
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,$-1
RET
B11: CJNE CHECK3
S_LEAVE: MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV DPTR,#ROOM1
MOV A,BUFFER
S JMP RTI
LJMP ZONE1
RTI: CJNE A,#00H,$-3 ;IF A='1' GO NEXT LINE
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL DISPLAYY ;SHOW DATA OF NUMBER 1
MOV OF0H,#01H ;B=1
;*****SUB PROGRAM CHECK '1' BUTTON *****
CH1: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CH2 ;READ KEYBOARD SIGNAL
S JMP CH1
MOVX A,@DPTR
JNB ACC.4,CH3 ;DATA AVAILIABLE = 1 GO CH2
S JMP CH2
ANL A,#00001111B
CJNE A,#0CH,DISTRICT1 ;A NOT EQUAL BUTTON '1' GO DISTRICT1 LINE
MOV A,OF0H
CJNE A,#01H,NEXT1 ;BEGIN WRITE 2 LINE
LJMP CH4
CJNE A,#02H,NEXT2 ;BEGIN WRITE 3 LINE
LJMP CH8
CJNE A,#03H,NEXT3 ;BEGIN WRITE 4 LINE
LJMP CH9
CJNE A,#04H,NE_XT3 ;BEGIN WRITE 5 LINE
LJMP C_H9
CJNE A,#05H,NE_XT4 ;BEGIN WRITE 6 LINE
LJMP C_H10
;***** CHECK3 SUB *****

```

B8: DETECT ;THIS IS SHOW YOU PRESS ANY KEY THAT NOT KEY-T-8
 ;CLEAR DISPLAY
 ;BEGIN WRITE MESSAGE FACE 2
 ;WRITE MESSAGE LCD 2
 ;TELL POSITION TO WRITE NUMBER ROOM
 ;MOVE NUMBER ROOM GO TO A
 ;CONVERT HEX TO ASCII SUCCESS
 ;PRESS 1
 ;PRESS 2
 ;PRESS 3
 ;PRESS 4
 ;PRESS 5
 ;PRESS 6
 ;PRESS 7
 ;PRESS 8
 ;READ KEYBOARD SIGNAL FROM KEYBOARD
 ;*****

```

NE_XT4: CJNE A,#06H,NE_XT5 ;BEGIN WRITE 7 LINE.
LJMP C_H11
NE_XT5: CJNE A,#07H,NE_XT6 ;BEGIN WRITE 8 LINE
LJMP C_H12
NE_XT6: CJNE A,#08H,NE_XT7 ;BEGIN WRITE 9 LINE
LJMP C_H13
NE_XT7: CJNE A,#09H,NE_XT8 ;BEGIN WRITE 10 LINE
LJMP C_H14
NE_XT8: CJNE A,#0AH,HE_N7 ;PASS WRITING LINE 8
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
DISTRICT1: CJNE A,#0EH,DISTRICT2;A =/ BUTTON#'GO DISTRICT2 LINE
MOV A,B
CJNE A,#01H,HEN1 ;A NOT EQUAL 0 GO TO HEN1 LINE
LJMP CH1
HEN1: CJNE A,#02H,HEN2 ;A NOT EQUAL 1 GO TO HEN2 LINE PASS 2
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 1
MOV OFOH,#01H
LJMP CH1
HEN2: CJNE A,#03H,HEN3 ;A NOT EQUAL 2 GO TO HEN3 LINE PASS 3
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 2
MOV OFOH,#02H
LJMP CH1
HEN3: CJNE A,#04H,HE_N4 ;PASS WRITING LINE 4
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 3
MOV OFOH,#03H
LJMP CH1
HE_N4: CJNE A,#05H,HE_N5 ;PASS WRITING LINE 5
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 4
MOV OFOH,#04H
LJMP CH1
HE_N5: CJNE A,#06H,HE_N6 ;PASS WRITING LINE 6
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 5
MOV OFOH,#05H
LJMP CH1
DISTRICT2: CJNE A,#02H,DISTRICT3 ;A NOT EQUAL BUTTON '3' GO CH1 LINE
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM ;CLEAR DISPLAY
MOV BUFFER,#00H ;ROOM1
LJMP MAIN3 ;BEGIN WRITE MESSAGE FACE 2
DISTRICT3: LJMP CH1
HE_N6: CJNE A,#07H,HE_N7 ;PASS WRITING LINE 7
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 6
MOV OFOH,#06H
LJMP CH1
NE_XT4: CJNE A,#08H,HE_N8 ;PASS WRITING LINE 8
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 7
MOV OFOH,#07H
LJMP CH1
HE_N8: CJNE A,#09H,HE_N9 ;PASS WRITING LINE 9
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 8
MOV OFOH,#08H
LJMP CH1
HE_N9: CJNE A,#0AH,HE_N10 ;PASS WRITING LINE 10
MOV BUFFER,A
LCALL DISPLAYYY ;BEGIN WRITE 9
MOV OFOH,#09H
LJMP CH1
HE_N10: NOP
;***** WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH4: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 2
MOV OFOH,#02H
LJMP CH1
CH8: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 3
MOV OFOH,#03H
LJMP CH1
CH9: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 4
MOV OFOH,#04H
LJMP CH1
CH9: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 5
MOV B,#05H
LJMP CH1
CH10: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 6
MOV B,#06H
LJMP CH1
CH11: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 7
MOV B,#07H
LJMP CH1
CH12: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 8
MOV B,#08H
LJMP CH1
CH13: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 9
MOV B,#09H
LJMP CH1
CH14: LCALL DISPLAY5 ;NUMBER 10
MOV B,#0AH
LJMP CH1
ZONE1: CJNE A,#01H,$-3 ;IF A =12' GO TO NEXT LINE
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL STAGE1 ;SHOW DATA OF NUMBER 2
MOV OFOH,#01H ;B=1
;*****SUB PROGRAM CHECK '*' BUTTON *****

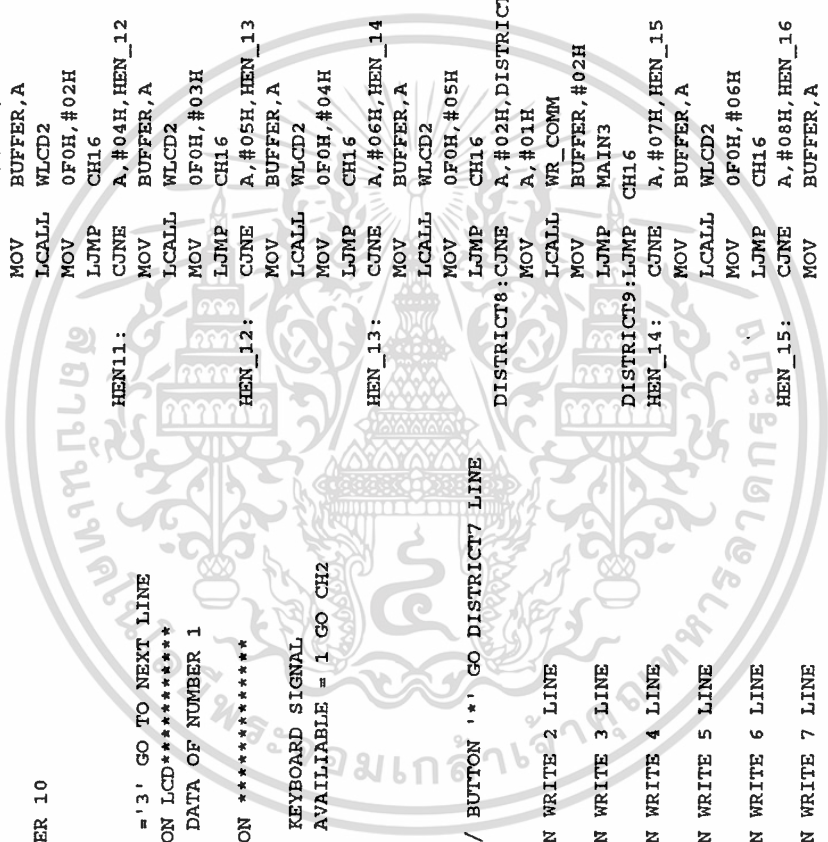
```

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

;B=6
;CH10
LJMP CH10
;CH18:
LCALL STAGE2
MOV B,#07H
LJMP CH10
;CH19:
LCALL STAGE2
MOV B,#08H
LJMP CH10
;CH20:
LCALL STAGE2
MOV B,#09H
LJMP CH10
;CH21:
LCALL STAGE2
MOV B,#0AH
LJMP CH10
LJMP ZONE3
ZONE2: CJNE A,#02H,$-3
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL STAGE3
MOV OF0H,#01H
;*****SUB PROGRAM CHECK '1' BUTTON *****
CH16: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CH17
SJMP CH16
MOVX A,@DPTR
JNB ACC.4,CH18
SJMP CH17
CH18: ANL A,#00001111B
CJNE A,#0CH,DISTRICT7
MOV A,OF0H
LJMP A,#01H,NEXT7
LJMP CH19
NEXT7: CJNE A,#02H,NEXT8
LJMP CH20
NEXT8: CJNE A,#03H,NEXT_9
LJMP CH21
NEXT_9: CJNE A,#04H,NEXT_10
LJMP CH22
NEXT_10: CJNE A,#05H,NEXT_11
LJMP CH23
NEXT_11: CJNE A,#06H,NEXT_12
LJMP CH24
NEXT_12: CJNE A,#07H,NEXT_13
LJMP CH25
NEXT_13: CJNE A,#08H,NEXT_14
LJMP CH26
NEXT_14: CJNE A,#09H,NEXT_15
LJMP CH27
NEXT_15: LJMP CH16
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
;B=6
;NUMBER 7
;B=7
;NUMBER 8
;B=8
;NUMBER 9
;B=9
;NUMBER 10
;B=10
;IF A = '3' GO TO NEXT LINE
;SHOW DATA OF NUMBER 1
;B=1
;READ KEYBOARD SIGNAL
;DATA AVAILIABLE = 1 GO CH2
; A = / BUTTON '1' GO DISTRICT7 LINE
;BEGIN WRITE 2 LINE
;BEGIN WRITE 3 LINE
;BEGIN WRITE 4 LINE
;BEGIN WRITE 5 LINE
;BEGIN WRITE 6 LINE
;BEGIN WRITE 7 LINE
;BEGIN WRITE 8 LINE
;BEGIN WRITE 9 LINE
;BEGIN WRITE 10 LINE
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
DISTRICT7: CJNE A,#0EH,DISTRICT8
MOV A,B
A,#01H,HEN9
LJMP CH16
HEN9: CJNE A,#02H,HEN10
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#01H
LJMP CH16
HEN10: CJNE A,#03H,HEN11
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#02H
LJMP CH16
HEN11: CJNE A,#04H,HEN_12
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#03H
LJMP CH16
HEN_12: CJNE A,#05H,HEN_13
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#04H
LJMP CH16
HEN_13: CJNE A,#06H,HEN_14
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#05H
LJMP CH16
DISTRICT8: CJNE A,#02H,DISTRICT9
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV BUFFER,#02H
LJMP MAIN3
DISTRICT9: LJMP CH16
HEN_14: CJNE A,#07H,HEN_15
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#06H
LJMP CH16
HEN_15: CJNE A,#08H,HEN_16
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#07H
LJMP CH16
HEN_16: CJNE A,#09H,HEN_17
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OF0H,#08H
LJMP CH16
;A NOT EQUAL 0 GO TO HEN1 LINE
;A NOT EQUAL 1 GO TO HEN2 LINE PASS 2
;BEGIN WRITE 1
;A NOT EQUAL 2 GO TO HEN3 LINE PASS 3
;BEGIN WRITE 2
;PASS WRITING LINE 4
;BEGIN WRITE 3
;PASS WRITING LINE 5
;BEGIN WRITE 4
;PASS WRITING LINE 6
;BEGIN WRITE 5
;A NOT EQUAL BUTTON '3' GO CH1 LINE
;CLEAR DISPLAY
;ROOM3
;BEGIN WRITE MESSAGE FACE 2
;PASS WRITING LINE 7
;BEGIN WRITE 6
;PASS WRITING LINE 8
;BEGIN WRITE 7
;PASS WRITING LINE 9
;BEGIN WRITE 8
;BEGIN WRITE 9

```



```

-HEN_17: CJNE A,#0AH,HEN_18 ;PASS WRITING LINE 10
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD2
MOV OFOH,#09H
LJMP CH16
HEN_18: NOP
;*****WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH19: LCALL STAGE4
MOV OFOH,#02H
LJMP CH16
CH20: MOV OFOH,#03H
LJMP CH16
LCALL STAGE4
MOV OFOH,#04H
LJMP CH16
C_H22: MOV OFOH,#05H
LJMP CH16
LCALL STAGE4
MOV OFOH,#06H
LJMP CH16
C_H23: MOV OFOH,#07H
LJMP CH16
LCALL STAGE4
MOV OFOH,#08H
LJMP CH16
C_H24: MOV OFOH,#09H
LJMP CH16
LCALL STAGE4
MOV OFOH,#0AH
LJMP CH16
LJMP ZONE4
ZONE3: CJNE A,#04H,$-3
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL STAGE5
MOV OFOH,#03H
;*****SUB PROGRAM CHECK *! BUTTON *****
CH22: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CH23
SJMP CH22
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CH24
SJMP CH23
ANL A,#00001111B
CH24: CJNE A,#0CH,DISTRICT10 ; A =/ BUTTON '*! GO CH1 LINE
MOV A,OF0H
;PASS WRITING LINE 10
;BEGIN WRITE 1-3
;A =/ 3 GO TO HEN13 LINE
;A =/ 6 GO TO HEN14 LINE PASS 4-6
;BEGIN WRITE 1-3
;A =/ 9 GO TO HEN15 LINE PASS 7-9
;BEGIN WRITE 4-6
;PASS WRITING LINE 10
;BEGIN WRITE 7-9
DISTRICT11: CJNE A,#02H,DISTRICT12 ; A =/ BUTTON '3' GO CH1 LINE
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV BUFFER,#04H
LJMP MAIN3
DISTRICT12: LJMP CH22
HEN16: LJMP CH22
;*****WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH25: LCALL STAGE6
MOV OFOH,#06H
LJMP CH22
LCALL STAGE6
MOV OFOH,#09H
LJMP STAGE6
CH27: LCALL STAGE6
MOV OFOH,#0CH
LJMP CH22
LJMP ZONE5
ZONE4: CJNE A,#05H,$-3
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL STAGE7
MOV OFOH,#03H

```



เอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้งานภายในเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่ภายนอก
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

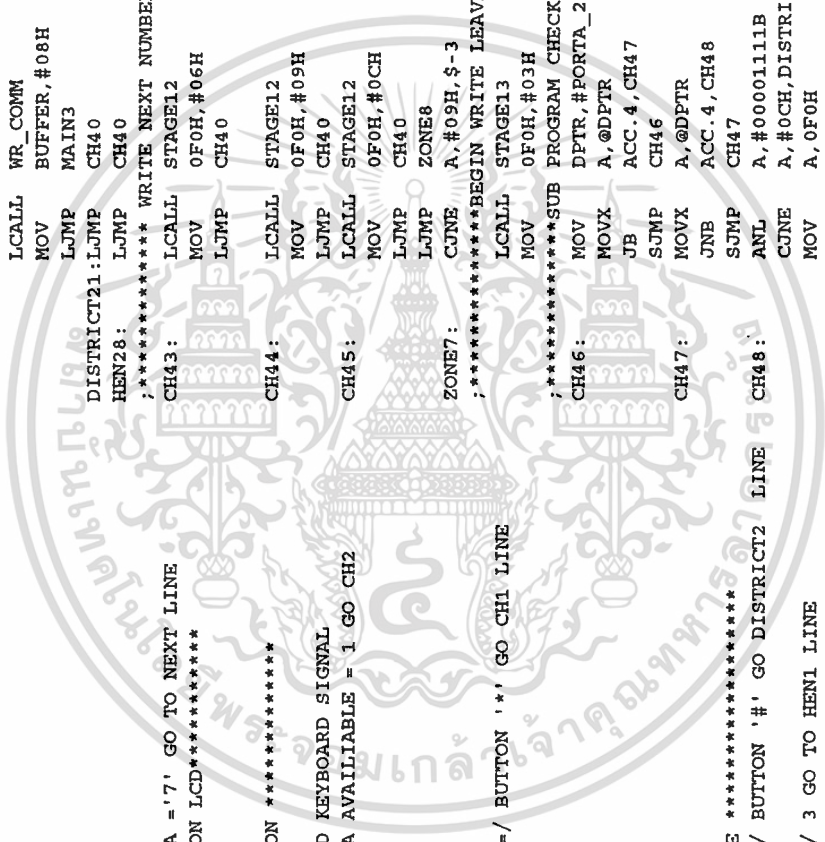
;*****SUB PROGRAM CHECK *****; B=9
CH28: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CH29
SJMP CH28
MOVX A,@DPTR
JNB ACC.4,CH30
SJMP CH29
ANL A,#00001111B
CJNE A,#0CH,DISTRICT13 ; A = / BUTTON '*' GO CH1 LINE
MOV A,0F0H
CJNE A,#03H,NEXT13
LJMP CH31
CJNE A,#06H,NEXT14
LJMP CH32
CJNE A,#09H,NEXT15
LJMP CH33
LJMP CH28
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
DISTRICT13:CJNE A,#0EH,DISTRICT14 ; A = / BUTTON '#' GO DISTRICT2 LINE
MOV A,B
CJNE A,#03H,HEN17
LJMP CH28
CJNE A,#06H,HEN18
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD4
MOV OF0H,#03H
LJMP CH28
CJNE A,#09H,HEN19
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD4
MOV OF0H,#06H
LJMP CH28
CJNE A,#0CH,HEN20
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD4
MOV OF0H,#09H
LJMP CH28
DISTRICT14:CJNE A,#02H,DISTRICT15 ; A = / BUTTON '3' GO CH1 LINE
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV BUFFER,#05H
LJMP MAIN3
DISTRICT15:LJMP CH28
HEN20: LJMP CH28
;***** WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH31: LCALL STAGE8
MOV OF0H,#06H ;B=6
LJMP CH28
CH32: LCALL STAGE8
;*****SUB PROGRAM CHECK '*' BUTTON *****
CH34: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR
JB ACC.4,CH35
SJMP CH34
MOVX A,@DPTR
JNB ACC.4,CH36
SJMP CH35
ANL A,#00001111B
CJNE A,#0CH,DISTRICT16 ; A = / BUTTON '*' GO CH1 LINE
MOV A,0F0H
CJNE A,#03H,NEXT16
LJMP CH37
CJNE A,#06H,NEXT17
LJMP CH38
NEXT17: CJNE A,#09H,NEXT18
LJMP CH39
NEXT18: LJMP CH34
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
DISTRICT16:CJNE A,#0EH,DISTRICT17 ; A = / BUTTON '#' GO DISTRICT2 LINE
MOV A,B
CJNE A,#03H,HEN21
LJMP CH34
CJNE A,#06H,HEN22
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD5
MOV OF0H,#03H
LJMP CH34
CJNE A,#09H,HEN23
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD5
MOV OF0H,#06H
LJMP CH34
CJNE A,#0CH,HEN24
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD5
MOV OF0H,#09H
LJMP CH34
DISTRICT17:CJNE A,#02H,DISTRICT18 ; A = / BUTTON '3' GO CH1 LINE
MOV A,#01H

```

```

LCALL WR_COMM ;CLEAR DISPLAY
MOV BUFFER,#06H ;ROOM6
LJMP MAIN3 ;BEGIN WRITE MESSAGE FACE 2
DISTRICT18:LJMP CH34
HEN24: LJMP CH34
;***** WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH37: LCALL STAGE10
MOV OF0H,#06H ;B=6
LJMP CH34
CH38: LCALL STAGE10
MOV OF0H,#09H ;B=9
LJMP CH34
CH39: LCALL STAGE10
MOV OF0H,#0CH
LJMP CH34
LJMP ZONE7
ZONE6: CJNE A,#08H,$-3 ;IF A='7' GO TO NEXT LINE
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL STAGE11
MOV OF0H,#03H ;B=3
;*****SUB PROGRAM CHECK '*' BUTTON *****
CH40: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR ;READ KEYBOARD SIGNAL
JB ACC.4,CH41 ;DATA AVAILIABLE = 1 GO CH2
SJMP CH40
CH41: MOVX A,@DPTR
JNB ACC.4,CH42
SJMP CH41
CH42: ANL A,#0000111B
CJNE A,#0CH,DISTRICT19 ; A = / BUTTON '*' GO CH1 LINE
MOV A,OF0H
CJNE A,#03H,NEXT19
LJMP CH43
NEXT19: CJNE A,#06H,NEXT20
LJMP CH44
NEXT20: CJNE A,#09H,NEXT21
LJMP CH45
NEXT21: LJMP CH40
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
DISTRICT19:CJNE A,#0EH,DISTRICT20 ;A = / BUTTON '#' GO DISTRICT2 LINE
MOV A,B
CJNE A,#03H,HEN25 ;A = / 3 GO TO HEN1 LINE
LJMP CH40
HEN25: CJNE A,#06H,HEN26 ;A = / 6 GO TO HEN2 LINE PASS 4-6
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD6 ;BEGIN WRITE 1-3
MOV OF0H,#03H
LJMP CH40
HEN26: CJNE A,#09H,HEN27 ;A = / 66 GO TO HEN3 LINE PASS 7-9
MOV BUFFER,A
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****
LCALL WLCD6
MOV HEN27:
LJMP CH40
CJNE A,#0CH,HEN28 ;PASS WRITING LINE 10
MOV BUFFER,A ;BEGIN WRITE 7-9
LCALL WLCD6
MOV OF0H,#09H
LJMP CH40
DISTRICT20:CJNE A,#02H,DISTRICT21 ;A = / BUTTON '3' GO CH1 LINE
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM ;CLEAR DISPLAY
MOV BUFFER,#08H ;ROOM7
LJMP MAIN3 ;BEGIN WRITE MESSAGE FACE 2
HEN28: LJMP CH40
;***** WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH43: LCALL STAGE12
MOV OF0H,#06H ;B=6
LJMP CH40
CH44: LCALL STAGE12
MOV OF0H,#09H ;B=9
LJMP CH40
CH45: LCALL STAGE12
MOV OF0H,#0CH
LJMP CH40
LJMP ZONE8
ZONE7: CJNE A,#09H,$-3 ;IF A='8' GO TO NEXT LINE
;*****BEGIN WRITE LEAVE NUMBER ON LCD*****
LCALL STAGE13
MOV OF0H,#03H ;B=3
;*****SUB PROGRAM CHECK '*' BUTTON *****
CH46: MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX A,@DPTR ;READ KEYBOARD SIGNAL
JB ACC.4,CH47
SJMP CH46
CH47: MOVX A,@DPTR
JNB ACC.4,CH48
SJMP CH47
CH48: ANL A,#0000111B
CJNE A,#0CH,DISTRICT22 ; A = / BUTTON '*' GO CH1 LINE
MOV A,OF0H
CJNE A,#03H,NEXT22
LJMP CH49
NEXT22: CJNE A,#06H,NEXT23
LJMP CH50
NEXT23: CJNE A,#09H,NEXT24
LJMP CH51
NEXT24: LJMP CH46
;*****BEGIN WRITE GO BACK 3 LINE *****

```

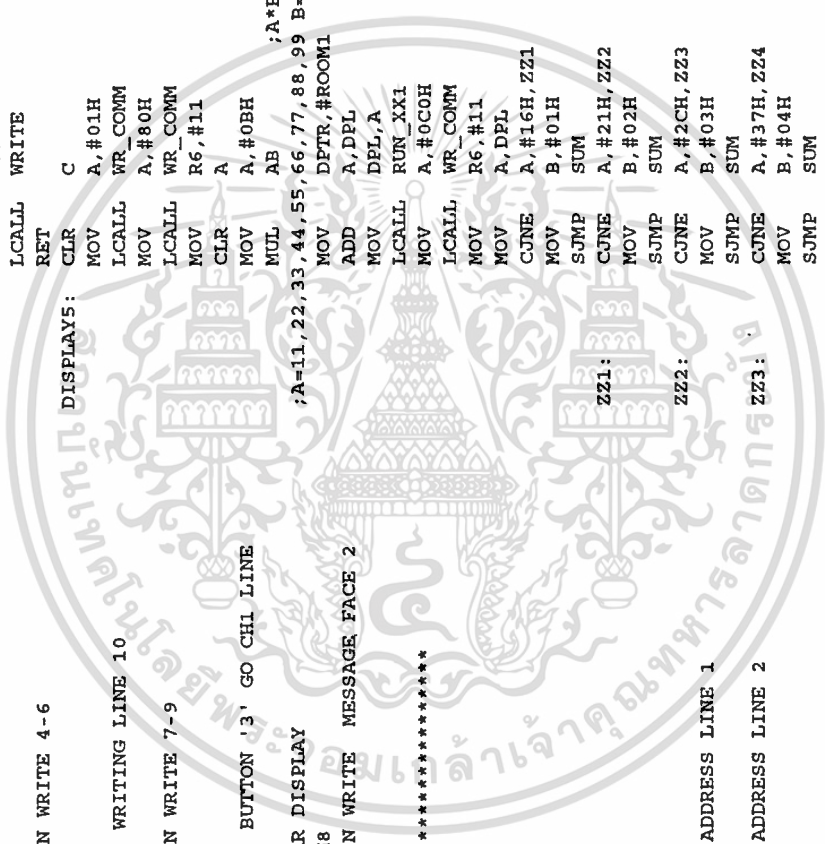


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานภายในเท่านั้น ไม่สามารถเผยแพร่ได้โดยไม่ได้รับอนุญาต
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DISTRICT22:CJNE. A,#0EH,DISTRICT23 ;A = / BUTTON '# ' GO DISTRICT2 LINE
MOV A,B
CJNE A,#03H,HEN29 ;A = / 3 GO TO HEN1 LINE
LJMP CH46
HEN29: CJNE A,#06H,HEN30 ;A = / 6 GO TO HEN2 LINE PASS 4-6
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD7 ;BEGIN WRITE 1-3
MOV OF0H,#03H
LJMP CH46
HEN30: CJNE A,#09H,HEN31 ;A = / 66 GO TO HEN3 LINE PASS 7-9
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD7 ;BEGIN WRITE 4-6
MOV OF0H,#06H
LJMP CH46
HEN31: CJNE A,#0CH,HEN32 ;PASS WRITING LINE 10
MOV BUFFER,A
LCALL WLCD7 ;BEGIN WRITE 7-9
MOV OF0H,#09H
LJMP CH46
DISTRICT23:CJNE A,#02H,DISTRICT24 ;A = / BUTTON '3' GO CH1 LINE
MOV WR_COMM
LCALL WR_COMM ;CLEAR DISPLAY
MOV BUFFER,#09H ;ROOM8
LJMP MAIN3 ;BEGIN WRITE MESSAGE FACE 2
DISTRICT24:LJMP CH46
HEN32: LJMP CH46
***** WRITE NEXT NUMBER ON LCD *****
CH49: LCALL STAGE14
MOV OF0H,#06H
LJMP CH46
CH50: LCALL STAGE14
MOV OF0H,#09H
LJMP CH46
CH51: LCALL STAGE14
MOV OF0H,#0CH
LJMP CH46
ZONE8: SJMP $
DISPLAYYY: MOV A,#80H
LCALL RUN_TT1
MOV A,#0C0H
LCALL WR_COMM
MOV DPTR,#CALENDAR1
LCALL RUN_XY1
MOV A,#90H
LCALL WR_COMM
MOV R6,#16
MOV DPTR,#RECTIME1
LCALL RUN_XZ1
DISTRICT22: CJNE A,#0D0H ;SET ADDRESS LINE 4
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_TT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
MOV A,#7EH ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET
DISPLAYS: CLR C
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM ;CLEAR DISPLAY
MOV A,#80H ;ADDRESS LINE 1
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;A=11
MOV A,#0BH ;A*B=11,22,33,44,55,66,77,88,99 THEN
MUL AB ;A=11,22,33,44,55,66,77,88,99 B=00
MOV DPTR,#ROOM1
ADD A,DPL
MOV DPL,A
LCALL RUN_XX1
MOV A,#0C0H ;A=A+DPL
LCALL WR_COMM ;MOVE DATA IN A GO TO DPL
MOV R6,#11 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV A,DPL ;ADDRESS LINE 2
LCALL WR_COMM ;MOVE DPL IN A
MOV A,DPL ;A=#16H GO TO NEXT LINE
CJNE A,#16H,ZZ1 ;B=1
MOV B,#01H ;A=#21H GO TO NEXT LINE
SJMPC SUM ;B=2
CJNE A,#21H,ZZ2 ;A=#2CH GO TO NEXT LINE
MOV B,#02H ;B=3
SJMPC SUM ;A=#37H GO TO NEXT LINE
CJNE A,#2CH,ZZ3 ;B=4
MOV B,#03H ;A=#42H GO TO NEXT LINE
SJMPC SUM ;B=5
CJNE A,#37H,ZZ4 ;A=#4DH GO TO NEXT LINE
MOV B,#04H ;B=6
SJMPC SUM ;A=#58H GO TO NEXT LINE
CJNE A,#42H,ZZ5 ;B=7
MOV B,#05H
SJMPC SUM
CJNE A,#4DH,ZZ6
MOV B,#06H
SJMPC SUM
CJNE A,#58H,ZZ7
MOV B,#07H
SJMPC SUM
ZZ1:
ZZ2:
ZZ3:
ZZ4:
ZZ5:
ZZ6:
ZZ7:

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับภาคใช้งานเพื่อศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

CJNE A,#0FFH,WR1      ;A NOT EQUAL #0FFH JUMP WR1
INC DPTR
MOV BUFFER1,DPH
MOV BUFFER2,DPL
DJNZ R6,RUN_XX1      ;(-) R6 BY 1 THEN =/ 0 JUMP RUN_XX1
LJMP CHECK6
CJNE A,#10,NOTEQ
SJMPT GRTR
JC ASCZ
ADD A,#'A'-'9'-1
ADD A,#'0'
LCALL WRITE
INC DPTR
MOV BUFFER1,DPH
MOV BUFFER2,DPL
DJNZ R6,RUN_XX1
RET
CHECK6:
RUN_XY1:
CLR A
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,WR15
INC DPTR
MOV BUFFER1,DPH
MOV BUFFER2,DPL
DJNZ R6,RUN_XX1
LJMP CHECK15
CJNE A,#47,WR16
LCALL WRITE
INC DPTR
DJNZ R6,RUN_XY1
CJNE A,#10,NOTEQ2
SJMPT GRTR2
JC ASCZ2
ADD A,#'A'-'9'-1
ADD A,#'0'
LCALL WRITE
INC DPTR
DJNZ R6,RUN_XY1
RET
RUN_XZ1:
CLR A
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,WR17
INC DPTR
MOV BUFFER1,DPH
MOV BUFFER2,DPL
INC R1
DJNZ R6,RUN_XZ1
LJMP CHECK16
CJNE A,#58,WR18
LCALL WRITE
INC DPTR

```

```

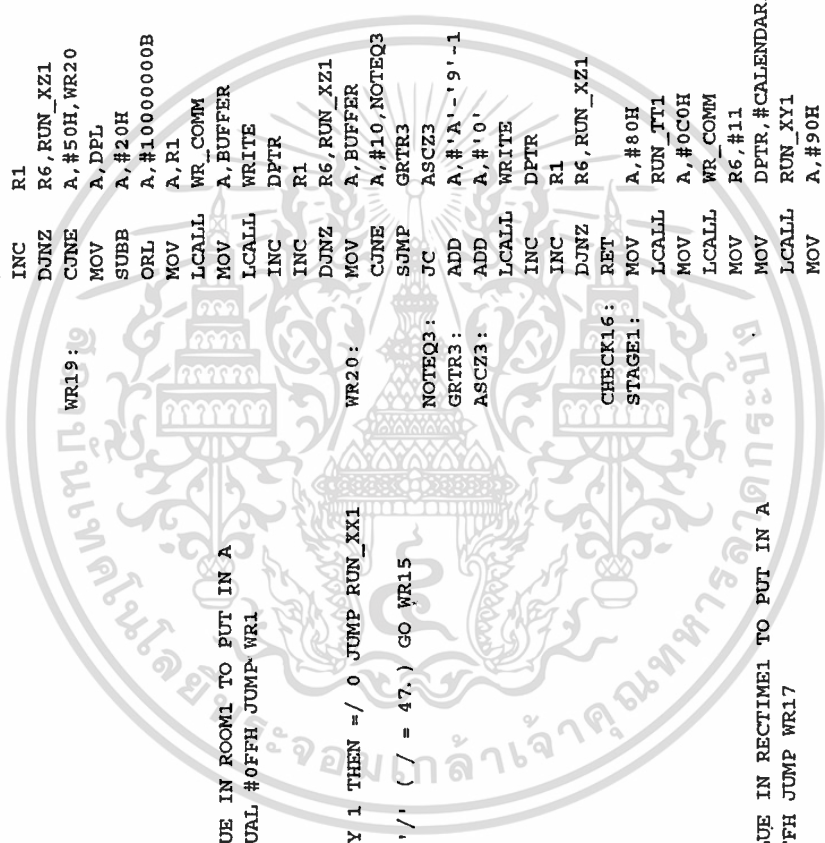
INC R1
DJNZ R6,RUN_XZ1
MOV BUFFER,A
ANL A,#11110000B
CJNE A,#40H,WR19
MOV A,R1
LCALL WR_COMM
MOV A,BUFFER
LCALL WRITE
INC DPTR
INC R1
DJNZ R6,RUN_XZ1
CJNE A,#50H,WR20
MOV A,DPL
SUBB A,#20H
ORL A,#10000000B
MOV A,R1
LCALL WR_COMM
MOV A,BUFFER
LCALL WRITE
INC DPTR
INC R1
DJNZ R6,RUN_XZ1
MOV A,BUFFER
CJNE A,#10,NOTEQ3
SJMPT GRTR3
JC ASCZ3
ADD A,#'A'-'9'-1
ADD A,#'0'
LCALL WRITE
INC DPTR
INC R1
DJNZ R6,RUN_XZ1
RET
CHECK16:
STAGE1:
MOV A,#80H
LCALL RUN_TT1
MOV A,#0C0H
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
MOV DPTR,#CALENDAR2
LCALL RUN_XY1
MOV A,#90H
LCALL WR_COMM
MOV R6,#16
MOV R1,#10010000B
MOV DPTR,#RECTIME2
LCALL RUN_XZ1
MOV A,#0D0H
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_TT

```

```

;A IS CHARACTER GO TO NEXT LINE
; A = A-#20H
;A = A V #10000000B TELL POSITION OF CHARACTER
;TELL POSITION OF CHARACTER
;SET ADDRESS LINE 1
;SET ADDRESS LINE 2
;SET ADDRESS LINE 3
;SET ADDRESS LINE 4

```

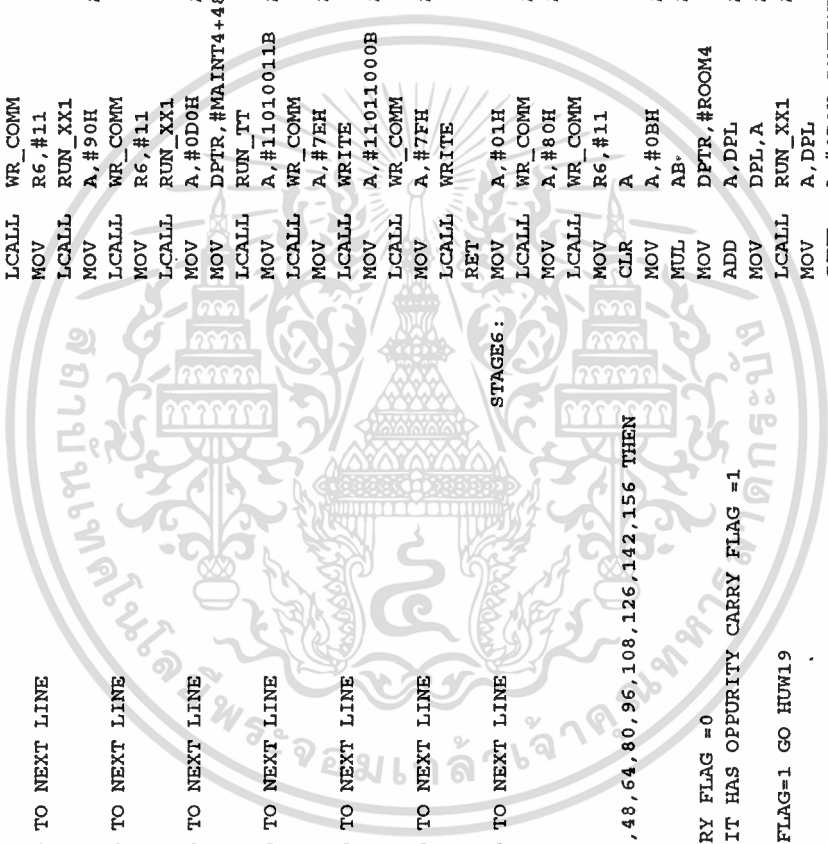


เอกสารนี้เป็นเอกสารราชการใช้ภายในเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่ควรเผยแพร่ภายนอกหน่วยงาน
 ไม่ควรก่อกวนหรือขัดขวางการทำงานของระบบคอมพิวเตอร์ และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

HUW18: LCALL RUN_XY1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
        MOV A,#00H ;ADDRESS_LINE 3
        LCALL WR_COMM
        MOV R6,#16
        MOV A,DPL
        CJNE A,#02H,ZZ46 ;A=#02H GO TO NEXT LINE
        MOV B,#01H ;B=1
        SJMP SUM9
        CJNE A,#0DH,ZZ47 ;A=#0DH GO TO NEXT LINE
        MOV B,#02H ;B=2
        SJMP SUM9
        CJNE A,#18H,ZZ48 ;A=#18H GO TO NEXT LINE
        MOV B,#03H ;B=3
        SJMP SUM9
        CJNE A,#23H,ZZ49 ;A=#26H GO TO NEXT LINE
        MOV B,#04H ;B=4
        SJMP SUM9
        CJNE A,#2EH,ZZ50 ;A=#31H GO TO NEXT LINE
        MOV B,#05H ;B=5
        SJMP SUM9
        CJNE A,#39H,ZZ51 ;A=#3CH GO TO NEXT LINE
        MOV B,#06H ;B=6
        SJMP SUM9
        CJNE A,#44H,ZZ52 ;A=#47H GO TO NEXT LINE
        MOV B,#07H ;B=7
        SJMP SUM9
        CJNE A,#4FH,ZZ53 ;A=#52H GO TO NEXT LINE
        MOV B,#08H ;B=8
        SJMP SUM9
        CJNE A,#5AH,ZZ54 ;A=#5DH GO TO NEXT LINE
        MOV B,#09H ;B=9
        SJMP SUM9
        LJMPC CH16
        MOV A,#10H ;A=16
        MUL AB ;A*B=16,32,48,64,80,96,108,126,142,156 THEN
        MOV DPTR,#RECTIME3
        CLR C ;CLEAR CARRY FLAG =0
        ADD A,DPL ;A=A+DPL, IT HAS OPPURTITY CARRY FLAG =1
        MOV DPL,A
        JC HUW19 ;IF CARRY FLAG=1 GO HUW19
        SJMP HUW20
        INC DPH
        MOV R1,#10010000B
        LCALL RUN_XZ1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
        MOV A,#0DH ;SET ADDRESS LINE 4
        MOV DPTR,#MAINT4+48
        LCALL RUN_FT
        MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
        LCALL WR_COMM
        MOV A,#7EH ;WRITE NEXT LINE ON LCD
        LCALL WR_COMM
        MOV A,#11011000B ;ADDRESS LINE 3
        LCALL WR_COMM
        MOV A,#7FH ;WRITE NEXT LINE ON LCD
        LCALL WRITE
        RET
        STAGES:
        MOV A,#80H ;SET ADDRESS LINE 1
        LCALL RUN_FT1
        MOV A,#0COH ;SET ADDRESS LINE 2
        LCALL WR_COMM
        MOV R6,#11
        LCALL RUN_XX1
        MOV A,#90H ;SET ADDRESS LINE 3
        LCALL WR_COMM
        MOV R6,#11
        LCALL RUN_XX1
        MOV A,#0DOH ;SET ADDRESS LINE 4
        MOV DPTR,#MAINT4+48
        LCALL RUN_FT
        MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
        LCALL WR_COMM
        MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
        LCALL WRITE
        MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
        LCALL WR_COMM
        MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
        LCALL WRITE
        RET
        STAGES6:
        MOV A,#01H ;CLEAR DISPLAY
        LCALL WR_COMM
        MOV A,#80H ;ADDRESS LINE 1
        LCALL WR_COMM
        MOV R6,#11
        CLR A ;A=11
        MOV A,#0BH ;A*B=66 THEN A=66 B=00
        MUL AB
        MOV DPTR,#ROOM4
        MOV A,DPL ;A=A+DPL
        ADD A,DPL
        MOV DPL,A ;MOVE DATA IN A GO TO DPL
        LCALL RUN_XX1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
        MOV A,DPL
        CJNE A,#08H,CONTINUE3
        SJMP BREAK3
        CONTINUE3: MOV A,#0COH ;ADDRESS LINE 2
        LCALL WR_COMM
        MOV R6,#11
        LCALL RUN_XX1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
        MOV A,#90H ;ADDRESS LINE 3
        LCALL WR_COMM

```



```

R6,#11
LCALL RUN_XX1 ;WRITE-NEXT LINE ON LCD
MOV A,#0D0H ;SET ADDRESS LINE 4
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_IT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#80H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;ADDRESS LINE 1
CLR A
MOV DPTR,#ROOM5
ADDC A,DPL
MOV DPL,A
JC TEST3
CLR PSW.7
SJMP TEST4

STAGE7:
MOV A,#80H
LCALL RUN_IT
MOV A,#0C0H ;SET ADDRESS LINE 2
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XX1
MOV A,#90H ;SET ADDRESS LINE 3
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;SET ADDRESS LINE 4
LCALL WRITE
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_IT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XX1
MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#80H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;ADDRESS LINE 1
CLR A
MOV DPTR,#ROOM5
ADDC A,DPL
MOV DPL,A
JC TEST3
CLR PSW.7
SJMP TEST4

STAGE8:
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#80H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;ADDRESS LINE 1
CLR A
MOV DPTR,#ROOM5
ADDC A,DPL
MOV DPL,A
JC TEST3
CLR PSW.7
SJMP TEST4

STAGE9:
MOV A,#80H
LCALL RUN_IT
MOV A,#0C0H ;SET ADDRESS LINE 2
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XX1
MOV A,#90H ;SET ADDRESS LINE 3
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XX1
MOV A,#0D0H ;SET ADDRESS LINE 4
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_IT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#80H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;ADDRESS LINE 1
CLR A
MOV DPTR,#ROOM5
ADDC A,DPL
MOV DPL,A
JC TEST3
CLR PSW.7
SJMP TEST4

STAGE10:
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#80H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;ADDRESS LINE 1
CLR A
MOV DPTR,#ROOM5
ADDC A,DPL
MOV DPL,A
JC TEST3
CLR PSW.7
SJMP TEST4

TEST3:
INC DPH
LCALL RUN_XX1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV A,DPL
CJNE A,#26H,CONTINUE4
SJMP BREAK4
CONTINUE4:
MOV A,#0C0H ;ADDRESS LINE 2
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XX1
MOV A,#90H ;WRITE NEXT LINE ON LCD
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XX1
MOV A,#0D0H ;SET ADDRESS LINE 4
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_IT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#80H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11 ;ADDRESS LINE 1
CLR A
MOV DPTR,#ROOM5
ADDC A,DPL
MOV DPL,A
JC TEST3
CLR PSW.7
SJMP TEST4

```



```

MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN TT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET

STAGE14: MOV A,#01H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM ;ADDRESS LINE 1
MOV A,#80H
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
CLR A
MOV A,#0BH ;A=11
MUL AB ;A*B=66 THEN A=66 B=00
MOV DPTR,#ROOM8
ADD A,DPLA ;A=A+DPL
MOV DPL,A ;MOVE DATA IN A GO TO DPL
LCALL RUN_XK1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV A,DPL
CJNE A,#70H,CONTINUE7
S JMP BREAK7
CONTINUE7:MOV A,#0C0H ;ADDRESS LINE 2
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XK1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV A,#90H ;ADDRESS LINE 3
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
LCALL RUN_XK1 ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV A,#0D0H ;SET ADDRESS LINE 4
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN TT
MOV A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7EH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE
RET

DISPLAYYY: MOV A,#01H ;CLEAR DISPLAY
LCALL WR_COMM ;SET ADDRESS LINE 4
MOV A,#0D0H
MOV DPTR,#MAINT4+48

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

HEN_N5: CUNE A,#05H,HEN_N6 ;WRITE-NUMBER 6
MOV B,#05H
SUMP SUM2
HEN_N6: CUNE A,#06H,HEN_N7 ;WRITE NUMBER 7
MOV B,#06H
SUMP SUM2
HEN_N7: CUNE A,#07H,HEN_N8 ;WRITE NUMBER 8
MOV B,#07H
SUMP SUM2
HEN_N8: CUNE A,#08H,HEN_N9 ;WRITE NUMBER 9
MOV B,#08H
SUMP SUM2
HEN_N9: CUNE A,#09H,HEN_N10 ;WRITE NUMBER 10
MOV B,#09H
SUMP SUM2
SUM2: DPTR,#CALENDAR1
MOV A,#11
MUL AB
ADD DPL,A
JC HUW5
SUMP HUW6
INC DPH
LCALL RUN_XY1
MOV A,#80H
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
MOV A,BUFFER2
CUNE A,#1BH,NE_XT9 ;WRITE2 IS DPL
SUMP SUM3
CUNE A,#26H,NE_XT10;WRITE NUMBER 2
MOV B,#01H
SUMP SUM3
CUNE A,#31H,NE_XT11;WRITE NUMBER 3
MOV B,#02H
SUMP SUM3
CUNE A,#3CH,NE_XT12;WRITE NUMBER 4
MOV B,#03H
SUMP SUM3
CUNE A,#47H,NE_XT13;WRITE NUMBER 5
MOV B,#04H
SUMP SUM3
CUNE A,#52H,NE_XT14;WRITE NUMBER 6
MOV B,#05H
SUMP SUM3
CUNE A,#5DH,NE_XT15;WRITE NUMBER 7
MOV B,#06H
SUMP SUM3
CUNE A,#68H,NE_XT16;WRITE NUMBER 8
MOV B,#07H
SUMP SUM3
HEN_N5: CUNE A,#73H,NE_XT17;WRITE NUMBER 9
MOV B,#08H
SUMP SUM3
NE_XT16: NE_XT17:
SUM3: DPTR,#ROOM1
MOV A,#11
MUL AB
ADD DPL,A
JC HUW7
SUMP HUW8
INC DPH
LCALL RUN_XX1
MOV BUFFER2,R1
MOV BUFFER1,R0
RET
;A*B=00,11,22,33,44,55,66,77,88,99
;A=A+DPL
HUW7: INC DPH
HUW8: LCALL RUN_XX1
;WRITE LINE 1
MOV BUFFER2,R1
MOV BUFFER1,R0
RET
;NE_XT28:
WLCD1: MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV A,#0D0H
MOV DPTR,#MAINT4+48
LCALL RUN_FT
MOV A,#11010011B
LCALL WR_COMM
MOV A,#7EH
LCALL WRITE
LCALL WR_COMM
MOV A,#11011000B
LCALL WR_COMM
MOV A,#7FH
LCALL WRITE
MOV A,#90H
LCALL WR_COMM
CLR R6,#16
C
MOV A,BUFFER
MOV A,#01H
MOV B,#20H
MUL AB
MOV BUFFER,A
MOV A,BUFFER2
CLR C
SUBB A,BUFFER
MOV DPL,A
MOV DPH,BUFFER1
JC HUW9
SUMP HUW10
DEC DPH
HUW9: SUMP OPERATE1
HUW10: SUMP OPERATE1
OPERATE1: MOV R1,#10010000B
LCALL RUN_XZ1
;WRITE NEXT LINE 3
;A*B=32
;STORE RESULT IN BUFFER
;A=A (DPL) - BUFFER (32)
;RETURN DPL
;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
;ADDRESS LINE 3
;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
;CLEAR DISPLAY
;SET ADDRESS LINE 4
;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
;ADDRESS LINE 3
;STORE RESULT IN BUFFER
;A=A (DPL) - BUFFER (32)
;RETURN DPL
;WRITE NEXT LINE 3

```



```

;ADDRESS LINE 2
;A,#0COH,
;A,#94H,NE_XT19 ;WRITE NUMBER 2
;R,#91H
SUM5
CJNE A,#9FH,NE_XT20 ;WRITE NUMBER 3
MOV B,#02H
SJMP SUM5
CJNE A,#0AAH,NE_XT21 ;WRITE NUMBER 4
MOV B,#03H
SJMP SUM5
CJNE A,#0B5H,NE_XT22 ;WRITE NUMBER 5
MOV B,#04H
SJMP SUM5
CJNE A,#0C0H,NE_XT23 ;WRITE NUMBER 6
MOV B,#05H
SJMP SUM5
CJNE A,#0CBH,NE_XT24 ;WRITE NUMBER 7
MOV B,#06H
SJMP SUM5
CJNE A,#0D6H,NE_XT25 ;WRITE NUMBER 8
MOV B,#07H
SJMP SUM5
CJNE A,#0E1H,NE_XT26 ;WRITE NUMBER 9
MOV B,#08H
SJMP SUM5
NE_XT26:
NOP DPTR,#ROOM2
SUM5:
MOV A,#11
MUL AB
ADD A,DPL
MOV DPL,A
JC HUW13
SJMP HUW14
HUW13:
INC DPH
HUW14:
LCALL RUN_XX1
MOV BUFFER2,R1
MOV BUFFER1,R0
RET
;A*B=00,11,22,33,44,55,66,77,88,99
;A=A+DPL
;WRITE LINE 1
;CLEAR DISPLAY
;SET ADDRESS LINE 4
;DPTR,#MAINT4+48
;WRITE LINE 2
;A,#11010011B
;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
;A,#7EH
;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
;A,#11011000B
;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
;A,#7FH
;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
;A,#00H
;WRITE

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่...
 ไม่ว่ากรรมสิทธิ์...
 ทั้งหมดที่มีเปลี่ยนแปลงเนื้อหา...
 ของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

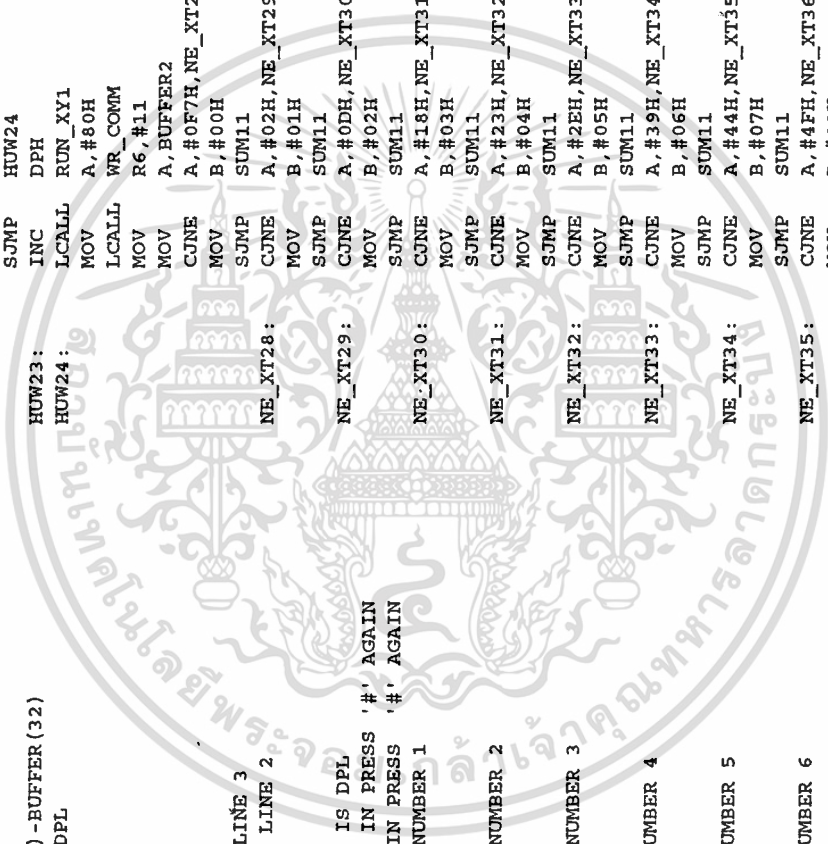
```

MOV A,#90H ;ADDRESS LINE 3
LCALL WR_COMM
MOV R6,#16
CLR C
MOV A,BUFFER
MOV A,#01H
MOV B,#20H
MUL AB
MOV BUFFER,A
MOV A,BUFFER2
CLR C
SUBB A,BUFFER
MOV DPL,A
MOV DPH,BUFFER1
JC HUW21
SJMP HUW22
DEC DPH
SJMP OPERATE2
MOV R1,#10010000B
LCALL RUN_XZ1
MOV A,#0C0H
LCALL WR_COMM
MOV R6,#11
MOV A,BUFFER2
MOV R1,A
MOV R0,BUFFER1
CJNE A,#0D0H,HE_NN12 ;WRITE NUMBER 1
MOV B,#00H
SJMP SUM10
CJNE A,#0E0H,HE_NN13 ;WRITE NUMBER 2
MOV B,#01H
SJMP SUM10
CJNE A,#0F0H,HE_NN14 ;WRITE NUMBER 3
MOV B,#02H
SJMP SUM10
CJNE A,#00H,HE_NN15 ;WRITE NUMBER 4
MOV B,#03H
SJMP SUM10
CJNE A,#10H,HE_NN16 ;WRITE NUMBER 5
MOV B,#04H
SJMP SUM10
CJNE A,#20H,HE_NN17 ;WRITE NUMBER 6
MOV B,#05H
SJMP SUM10
CJNE A,#30H,HE_NN18 ;WRITE NUMBER 7
MOV B,#06H
SJMP SUM10
CJNE A,#40H,HE_NN19 ;WRITE NUMBER 8
MOV B,#07H
SJMP SUM10
HE_NN19:
HE_NN20:
SUM10:
MOV A,#50H,HE_NN20 ;WRITE NUMBER 9
MOV B,#08H
SJMP SUM10
DPTR,#CALENDAR3
MOV A,#11
AB
ADD A,DPL
MOV DPL,A
JC HUW23
SJMP HUW24
INC DPH
LCALL RUN_XY1
MOV A,#80H
LCALL WR_COMM
MOV A,BUFFER2
CJNE A,#0F7H,NE_XT28 ;BUFFER2 IS DPL
MOV B,#00H
SJMP SUM11
CJNE A,#02H,NE_XT29 ;WRITE NUMBER 2
MOV B,#01H
SJMP SUM11
CJNE A,#0DH,NE_XT30 ;WRITE NUMBER 3
MOV B,#02H
SJMP SUM11
CJNE A,#18H,NE_XT31 ;WRITE NUMBER 4
MOV B,#03H
SJMP SUM11
CJNE A,#23H,NE_XT32 ;WRITE NUMBER 5
MOV B,#04H
SJMP SUM11
CJNE A,#2EH,NE_XT33 ;WRITE NUMBER 6
MOV B,#05H
SJMP SUM11
CJNE A,#39H,NE_XT34 ;WRITE NUMBER 7
MOV B,#06H
SJMP SUM11
CJNE A,#44H,NE_XT35 ;WRITE NUMBER 8
MOV B,#07H
SJMP SUM11
CJNE A,#4FH,NE_XT36 ;WRITE NUMBER 9
MOV B,#08H
SJMP SUM11
NE_XT36:
SUM11:
NOP
MOV A,#11
AB
MUL AB
ADD A,DPL
MOV DPL,A

```

;A*B=00,11,22,33,44,55,66,77,88,99
;A=A+DPL

;A*B=00,11,22,33,44,55,66,77,88,99
;A=A+DPL



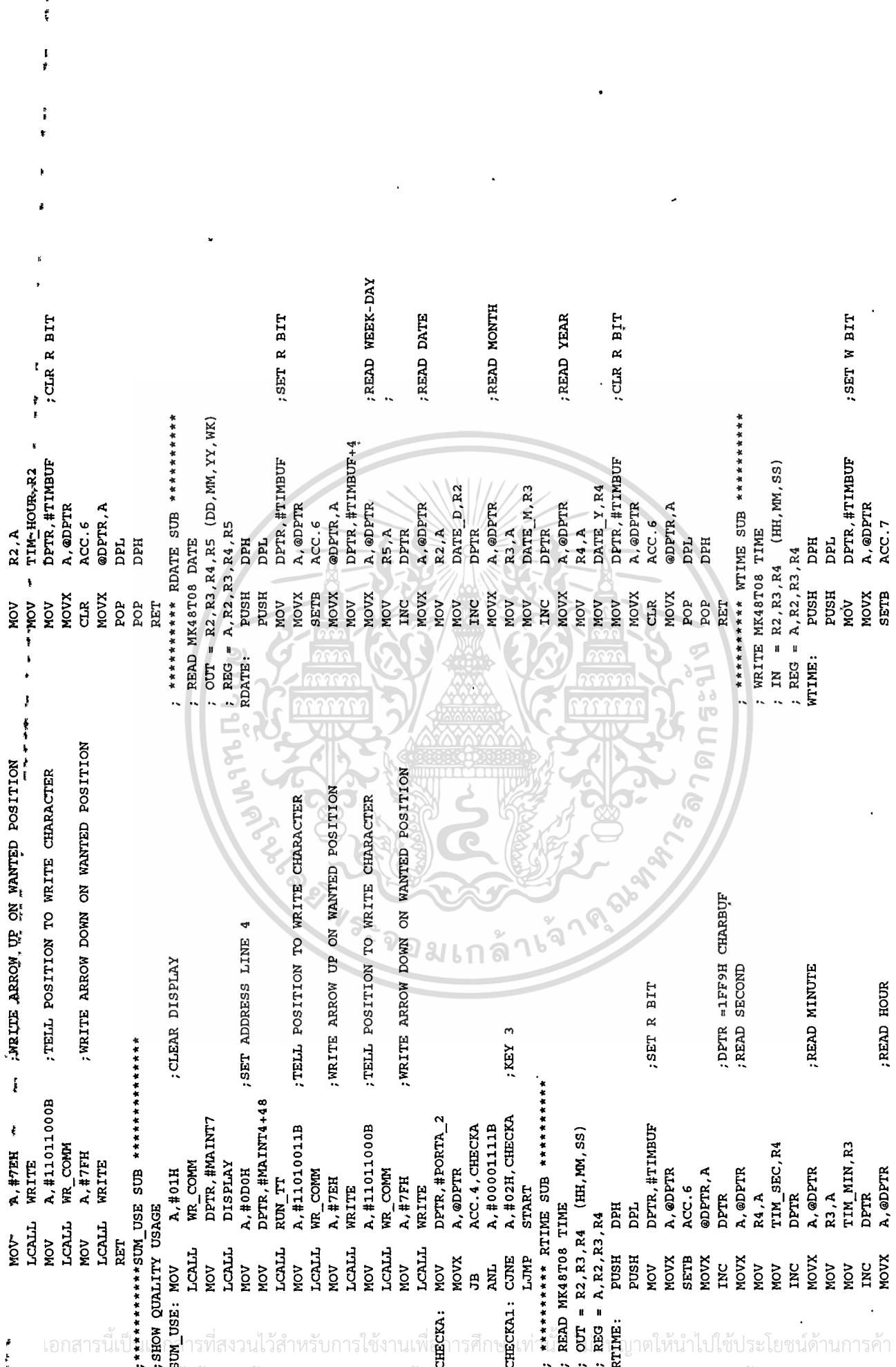
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่ควรเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตให้ไปใช้ประโยชน์
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

JC      HW25      LCALL  WR_COMM
INC     HW26      MOV    R6,#11
DPH
LCALL  RUN_XX1   ;WRITE LINE 1
MOV    BUFFER2,R1
MOV    BUFFER1,R0
RET
MOV    A,#01H
LCALL  WR_COMM
MOV    A,#80H
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
CLR    A
MOV    A,BUFFER
CJNE  A,#06H,HENN7 ;PASS 4-6
MOV    DPTR,#ROOM4
DPL,#4AH
SUMP  OPERATE3
CJNE  A,#09H,HENN8 ;PASS 7-9
MOV    DPTR,#ROOM4
DPL,#6BH
SUMP  OPERATE3
MOV    DPTR,#ROOM4
DPL,#8CH
SUMP  OPERATE3
LCALL  RUN_XX1   ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV    A,DPL
MOV    A,#0C0H
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
LCALL  RUN_XX1   ;ADDRESS LINE 2
MOV    A,#90H
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
LCALL  RUN_XX1   ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV    A,#0D0H
MOV    DPTR,#MAINT4+48
LCALL  RUN_IT
MOV    A,#11010011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
LCALL  RUN_XX1   ;WRITE NEXT LINE ON LCD
MOV    A,#7EH
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
LCALL  RUN_XX1   ;ADDRESS LINE 3
MOV    A,#0D0H
MOV    DPTR,#MAINT4+48
LCALL  RUN_IT
MOV    A,#11011000B ;WRITE NEXT LINE ON LCD
LCALL  WR_COMM
MOV    A,#7FH
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
LCALL  RUN_XX1   ;SET ADDRESS LINE 4
RET
MOV    A,#01H
LCALL  WR_COMM
MOV    A,#80H
LCALL  WR_COMM
MOV    R6,#11
CLR    A
MOV    A,BUFFER
CJNE  A,#06H,HENN11 ;PASS 4-6
MOV    DPTR,#ROOM6
DPL,#26H
SUMP  OPERATE5
CJNE  A,#09H,HENN12 ;WRITE 1-3
MOV    DPTR,#ROOM6 ;PASS 7-9

```

HW25: การนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานภายในของนักศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านอื่นใด
 HW26: ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้
 WLCD3: HENN7: HENN8: OPERATE3: OPERATE4: HENN10: HENN11: WLCD4:



```
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION R2,A
LCALL WRITE ; CLR R BIT
MOV A,#11011000B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER ;TIM-HOUR->R2
LCALL WR_COMM MOVX A,@DPTR
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION CLR ACC.6
LCALL WRITE MOVX @DPTR,A
RET POP DPL
;CLEAR DISPLAY ;READ MK48T08 DATE
SUM_USE: MOV A,#01H ; ***** RDATE SUB *****
LCALL WR_COMM ; OUT = R2,R3,R4,R5 (DD,MM,YY,WK)
LCALL DISPLAY ; REG = A,R2,R3,R4,R5
MOV A,#0D0H RDATE: PUSH DPH
MOV DPTR,#MAINT4+48 ;SET ADDRESS LINE 4
LCALL RUN_IT ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WR_COMM ;WRITE ARROW UP ON WANTED POSITION
MOV A,#7EH ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL WRITE ;SET ADDRESS LINE 4
LCALL WR_COMM ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
MOV A,#7FH ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
LCALL WRITE ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
CHECKA: MOV DPTR,#PORTA_2 ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
MOVX A,@DPTR ;WRITE ARROW DOWN ON WANTED POSITION
JB ACC.4,CHECKA ;KEY 3
ANL A,#00001111B
CHECKA1: CJNE A,#02H,CHECKA ;KEY 3
LJMP START
; ***** RTIME SUB *****
; READ MK48T08 TIME
; OUT = R2,R3,R4 (HH,MM,SS)
; REG = A,R2,R3,R4
RTIME: PUSH DPH
PUSH DPL ;SET R BIT
MOV DPTR,#TIMBUF MOVX A,@DPTR
MOVX A,@DPTR ;READ SECOND
SETB ACC.6 ;DPTR =1FF9H CHARBUF
MOVX @DPTR,A ;READ SECOND
INC DPTR ;TIM-HOUR->R2
MOVX A,@DPTR ;TIM-HOUR->R2
MOV R4,A ;TIM_SEC,R4
MOV TIM_SEC,R4 ;TIM_SEC,R4
INC DPTR ;TIM_MIN,R3
MOVX A,@DPTR ;TIM_MIN,R3
MOV R3,A ;TIM_MIN,R3
MOV TIM_MIN,R3 ;TIM_MIN,R3
INC DPTR ;TIM_W BIT
MOVX A,@DPTR ;TIM_W BIT
SETB ACC.7 ;TIM_W BIT
```

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของมหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์สงวนไว้สำหรับบริการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น การนำเอกสารไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

INC R1
DJNZ R6,RW1
RET
;***** SUB RUN_8R1 *****
RUN_8R1: MOV A,#0C0H ;SET ADDRESS LINE 2
LCALL RUN_8C1
RET
;***** SUB RUN_8R2 *****
RUN_8R2: MOV A,#90H
LCALL RUN_8C3
RET
;***** SUB RUN_8R3 *****
RUN_8R3: MOV A,#90H ;SET ADDRESS LINE 2
LCALL RUN_8C4
RET
RUN_WEEK: MOV A,#10011011B ;TELL POSITION TO WRITE CHARACTER
LCALL RUN_W
RET
;***** SUB DECODE *****
DECODE: MOV BUF_TIM+2,#'/'
MOV BUF_TIM+5,#'/'
MOV A,TIM_HOUR
LCALL HTOA
MOV BUF_TIM,R2
MOV BUF_TIM+1,R3
MOV A,R2
MOV HAP1,A
LCALL ATOHEX
MOV A,R3
LCALL ATOHEX
MOV HAP2,A
MOV A,TIM_MIN
LCALL HTOA
MOV BUF_TIM+3,R2
MOV BUF_TIM+4,R3
MOV A,R2
MOV HAP3,A
MOV A,R3
LCALL ATOHEX
MOV HAP4,A
MOV A,TIM_SEC
LCALL HTOA
MOV BUF_TIM+6,R2
MOV BUF_TIM+7,R3
MOV A,R2
MOV HAP5,A
LCALL ATOHEX
MOV HAP5,A
LCALL ATOHEX

```

```

MOV HAP6,A
RET
;***** SUB DECODE2 *****
DECODE2: MOV BUF_DATE+2,#'/'
MOV BUF_DATE+5,#'/'
MOV A,DATE_D
LCALL HTOA
MOV BUF_DATE,R2
MOV BUF_DATE+1,R3
MOV A,R2
LCALL ATOHEX
MOV HAP7,A
MOV A,R3
LCALL ATOHEX
MOV HAP8,A
MOV A,DATE_M
LCALL HTOA
MOV BUF_DATE+3,R2
MOV BUF_DATE+4,R3
MOV A,R2
LCALL ATOHEX
MOV HAP9,A
MOV A,R3
LCALL ATOHEX
MOV HAP10,A
MOV A,DATE_Y
LCALL HTOA
MOV BUF_DATE+6,R2
MOV BUF_DATE+7,R3
MOV A,R2
LCALL ATOHEX
MOV HAP11,A
MOV A,R3
LCALL ATOHEX
MOV HAP12,A
RET
;***** HTOA SUB *****
;CONVERT HEX TO ASCII
;IN = A
;OUT = R2,R3
;REG = A,R2,R3
HTOA: PUSH ACC
SWAP A
LCALL HTOAS
MOV R2,A
POP ACC
LCALL HTOAS
MOV R3,A
RET
HTOAS: ANL A,#0FH

```

;EXCHANGE 4 BIT LOWER AND 4 BIT UPPER



```

R_LV8: NOP
;RECEIVE ,STORE INDIVIDUAL LEAVE NUMBER IN MEMORY POSITION *
RECE: PUSH DPH
PUSH DPL
SWAP A ;CHANGE 4 BIT UPPER , 4 BIT LOWER (10H - 80H)
MOV DPTR,#PORTC_1
MOVX @DPTR,A ;SEND 10H - 80H GO TO UCI
LCALL DELAY3M
POP DPL
POP DPH
; *BEGIN FIND POSITION THAT IS OFFH AND SLIDE NUMBER *
MOV R1,#00
MOV R6,#0AH
MOVX A,@DPTR
MOV R0,#11
CJNE A,#OFFH,R_LV9 ;A NOT EQUAL #OFFH GO TO R_LV9
SJMPC R_LV10
MOV A,DPL
CLR C
ADD A,R0
MOV DPL,A
JC YAHO01
INC R1
MOV A,R1
CJNE A,#0AH,YAHO02
MOV DPTR,#ROOM1
;PREPARE WRITE SEQUENCE 1 NEW
SJMPC R_LV10
INC DPH
INC R1
MOV A,R1
CJNE A,#0AH,YAHO02
MOV DPTR,#ROOM1
SJMPC R_LV10
DEC R6
RECE1
SJMPC R_LV10
LCALL DELAY3M
LCALL DELAY3M
LCALL DELAY3M
LCALL DELAY3M
LJMP LD_NU
MOVX @DPTR,A
RR7
INC DPTR
DUNZ RR6,$+9
MOV R5,DPH
MOV R2,DPL
SJMPC END_REC2
PUSH DPH
ACK:

```

```

CJNE A,#0AH,$+3
JNC HTOAS1
ORL A,#30H
RET
HTOAS1: SUBB A,#9
ORL A,#40H
RET
; *FUNCTION LINK TO CONTROLLER1 TO RECEIVE LEAVE NUMBER *
RECE_N: MOV RR7,#00H
MOV RR6,#0BH
LCALL DELAY3M
MOV A,#01H
LCALL WR_COMM
MOV DPTR,#MAINT5
LCALL DISPLAY
LCALL DELAY3M
LCALL DELAY3M
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#30H
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY3M
MOV DPTR,#PORTB_1
MOVX A,@DPTR
MOV BUFFER,A
SJMPC R_LV0
; *CHECK A IS ANY NUMBER ROOM WITHIN 1-8 *
R_LV0: MOV DPTR,#ROOM1
SJMPC RECE
CJNE A,#02H,R_LV2
MOV DPTR,#ROOM2
SJMPC RECE
CJNE A,#03H,R_LV3
MOV DPTR,#ROOM3
SJMPC RECE
CJNE A,#04H,R_LV4
MOV DPTR,#ROOM4
SJMPC RECE
CJNE A,#05H,R_LV5
MOV DPTR,#ROOM5
SJMPC RECE
CJNE A,#06H,R_LV6
MOV DPTR,#ROOM6
SJMPC RECE
CJNE A,#07H,R_LV7
MOV DPTR,#ROOM7
SJMPC RECE
CJNE A,#08H,R_LV8
MOV DPTR,#ROOM8
SJMPC RECE

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้ไปใช้โดยไม่เสียค่าใช้จ่าย
 ไม่สามารถใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้


```

RET R1,#0FFH
D9: MOV R1,$
DJNZ R1,$
DJNZ R0,D9
RET
END

```

```

RET CLR C
SUBB A,#'0'
JC ERR
CJNE A,#9+1,NOTEQQ
SJMP ERR
NOTEQQ: JC DONE
ERR: MOV A,#0FFH
DONE: RET
***** SUB DELAYS *****
; DELAY SUBROUTINE
; IN = R2
; REG = R2,R3,R4
; DELAY: MOV R3,#0
; DELAY1: MOV R4,#0
; DJNZ R4,$
; DJNZ R3,DELAY1
; DJNZ R2,DELAY
RET
DELAYS: MOV R3,#40H
DELAY55: MOV R4,#00H
; DJNZ R4,$
; DJNZ R3,DELAY55
RET
*****DELAY (2 SEC)*****
DELAY2: MOV R0,#10H ;[1]
D21: MOV R1,#00H ;[1]
D22: MOV R2,#00H ;[1]
; DJNZ R2,$ ;[2]
; DJNZ R1,D22 ;[2]
; DJNZ R0,D21 ;[2]
RET
*****DELAY (3 msec)*****
DELAY3M: MOV R0,#01H
D3M: MOV R1,#0F5H
; DJNZ R1,$
; DJNZ R0,D3M
RET
*****DELAY(1 SEC)*****
DELAY3: MOV R0,#09H ;[1]
; MOV R1,#00H ;[1]
; MOV R3,#00H ;[1]
D23: ; DJNZ R3,$ ;[2]
; DJNZ R1,D23 ;[2]
DEC R0 ;[1]
MOV A,R0 ;[1]
CJNE A,#00H,D23 ;[2]
RET ;[2]
***** DELAY (90 msec)*****
DELAY90: MOV R0,#0B1H

```



โปรแกรมในการตรวจจับสัญญาณไม่ว่าง (busy tone) และสัญญาณเรียกกลับ (ring back tone)

โปรแกรมลงใน PIC12C509

```
;FILENAME    DETECT_RBT&BT.ASM
;HARDWARE    PIC12C509 (CRYSTAL 32.768 kHz)
;PROGRAMMER  MR. DECHO INTARARUJIKUL
;DATE        10 FEBRUARY 1998
;
;GPIO        EQU    06H ; PORT OF PIC12C509
;W           EQU    00H
;GCUNT1      EQU    0CH
;COUNT2     EQU    0DH
;
;*****
;          ORG    00H
;START
;          MOVLW  04H
;          TRIS   GPIO ;GPIO='0000 0100'
;          BCF   GPIO,0 ;OUT GPIO.0='0' INITIAL RBT DETECTION OUTPUT.
;          BCF   GPIO,1 ;OUT GPIO.1='0' INITIAL BT DETECTION OUTPUT.
;
;***** SUB DETECT RING BACK TONE *****
CHECK
;          BTFSC  GPIO,2 ;loop for checking tone from trunk lines
;          GOTO  CHECK
;          GOTO  FD_TONE
;
;***** SUB TRUNK1 *****
FD_TONE
;          BTFSC  GPIO,2 ;found tone
;          GOTO  CHECK
;C_BT      CALL   DELAY0.8
;          BTFSS  GPIO,2
;          GOTO  D_RBT
;          GOTO  D_BT
;
;***** SUB DETECT BUSY TONE *****
D_BT
;          CALL   DELAY0.5
;          BTFSC  GPIO,2
;          GOTO  CHECK
;          CALL   DELAY0.5
;          BTFSS  GPIO,2
;          GOTO  CHECK
ON_BT
;          BSF   GPIO,1 ;found busy tone
;          CALL   DELAY0.5
CHK_BT
;          BTFSC  GPIO,2
;          GOTO  OFF_BT
;          CALL   DELAY0.5
;          BTFSS  GPIO,2
;          GOTO  OFF_BT
;          CALL   DELAY0.5
;          GOTO  CHK_BT
OFF_BT
;          BCF   GPIO,1 ;busy tone disappear
;          GOTO  CHECK
;***** SUB DETECT RING BACK TONE *****
D_RBT
;          CALL   DELAY0.5
;          BTFSS  GPIO,2
;          GOTO  CHECK
;          CALL   DELAY3.4
;          BTFSS  GPIO,2
;          GOTO  CHECK
;          CALL   DELAY1.1
;          BTFSC  GPIO,2
;          GOTO  CHECK
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CALL      DELAY0.5
BTFSS    GPIO,2
GOTO     CHECK

ON_RBT   BSF      GPIO,0      ;found ring back tone
CALL     DELAY3.4
CHK_RBT  BTFSS    GPIO,2
GOTO     OFF_RBT
CALL     DELAY1.1
BTFSS    GPIO,2
GOTO     OFF_RBT
CALL     DELAY0.5
BTFSS    GPIO,2
GOTO     OFF_RBT
CALL     DELAY3.4
GOTO     CHK_RBT
OFF_RBT  BCF      GPIO,0      ;ring back tone disappear
GOTO     CHECK

;***** SUB DELAY 3.4 SEC *****
DELAY3.4
MOVLW    .83                ; 125usec * {4+83(108(3)+4)+2}
MOVWF    COUNT1
L31      MOVLW    .108
MOVWF    COUNT2
L32      DECFSZ  COUNT2,1
GOTO     L32
DECFSZ   COUNT1,1
GOTO     L31
RETLW    00

;***** SUB DELAY 1.1 SEC *****
DELAY1.1
MOVLW    .71                ; 125usec * {4+71(40(3)+4)+2}
MOVWF    COUNT1
L11      MOVLW    .40
MOVWF    COUNT2
L12      DECFSZ  COUNT2,1
GOTO     L12
DECFSZ   COUNT1,1
GOTO     L11
RETLW    00

;***** SUB DELAY 0.8 SEC *****
DELAY0.8
MOVLW    .20                ; 125usec * {4+20(105(3)+4)+2}
MOVWF    COUNT1
L81      MOVLW    .105
MOVWF    COUNT2
L82      DECFSZ  COUNT2,1
GOTO     L82
DECFSZ   COUNT1,1
GOTO     L81
RETLW    00

;***** SUB DELAY 0.5 SEC *****
DELAY0.5
MOVLW    .13                ; 125usec * {4+13(101(3)+4)+2}
MOVWF    COUNT1
LP51     MOVLW    .101
MOVWF    COUNT2
LP52     DECFSZ  COUNT2,1
GOTO     LP52
DECFSZ   COUNT1,1
GOTO     LP51
RETLW    00

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรมในการตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง (Ringing Signal)

โปรแกรมลงใน PIC12C509

```
;FILENAME DETECT_RING.ASM
;HARDWARE PIC12C509 (CRYSTAL 32.768 kHz)
;PROGRAMER MR. DECHO INTARARUJIKUL
;DATE 19 OCTOBER 1997
```

```
;
GPIO EQU 06H ; PORT OF PIC12C509
W EQU 00H
COUNT1 EQU 0CH
COUNT2 EQU 0DH
DINT EQU 10H
```

```
*****
```

```
ORG 00H
```

```
START
```

```
MOVLW 06H
TRIS GPIO ;GPIO='0000 0110'
BSF GPIO,0 ;SET GPIO.0='1' FOR PIN INTERRUPT
```

```
***** LOOP DETECT RINGING *****
```

```
CHECK
```

```
BTFSZ GPIO,2
GOTO CHECK1
GOTO SUB_TRUNK1
CHECK1 BTFSZ GPIO,1
GOTO CHECK
GOTO SUB_TRUNK2
```

```
***** SUB_TRUNK1 *****
```

```
SUB_TRUNK1
```

```
BTFSZ GPIO,2
GOTO CHECK
CALL DELAY2.6
BTFSZ GPIO,2
GOTO CHECK
CALL DELAY2.6
BTFSZ GPIO,2 ;ENSURE IT IS REAL RINGING SIGNAL (CHECK 2nd)
GOTO CHECK
CALL SUB_INT1
GOTO CHECK
```

```
***** SUB_INT1 *****
```

```
SUB_INT1
```

```
BCF GPIO,0
MOVLW .100
MOVWF DINT1
SUB1 DECFSZ DINT1,1 ;DELAY FOR INT PULSE 40 msec FOR TRUNK 1
GOTO SUB1
BSF GPIO,0
RETLW 00
```

```
***** SUB_TRUNK2 *****
```

```
SUB_TRUNK2
```

```
BTFSZ GPIO,1
GOTO CHECK
CALL DELAY2.6
BTFSZ GPIO,1
GOTO CHECK
CALL DELAY2.6
BTFSZ GPIO,1 ;ENSURE IT IS REAL RINGING SIGNAL (CHECK 2nd)
GOTO CHECK
DECFSZ N_RING1,1
GOTO S2
CALL SUB_INT2
GOTO CHECK
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

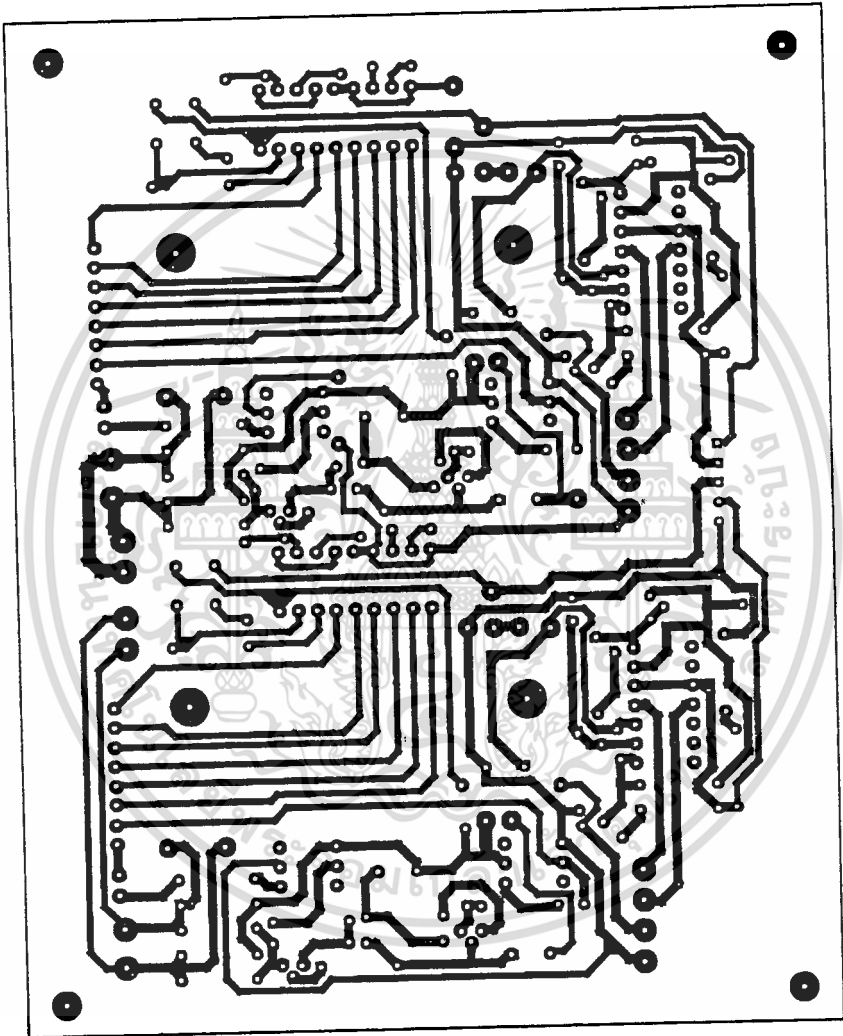
;***** SUB_INT2 *****
SUB_INT2
    BCF     GPIO,0
    MOVLW  .10
    MOVWF  DINT
SUB2   DECFSZ DINT,1      ;DELAY FOR INT PULSE 4 msec FOR TRUNK 2
    GOTO   SUB2
    BSF    GPIO,0
    RETLW  00

;***** SUB DELAY 2.6 SEC *****
DELAY2.6
    MOVLW  .69
    MOVWF  COUNT1
L21   MOVLW  .100
    MOVWF  COUNT2
L22   DECFSZ COUNT2,1
    GOTO   L22
    DECFSZ COUNT1,1
    GOTO   L21
    RETLW  00

END

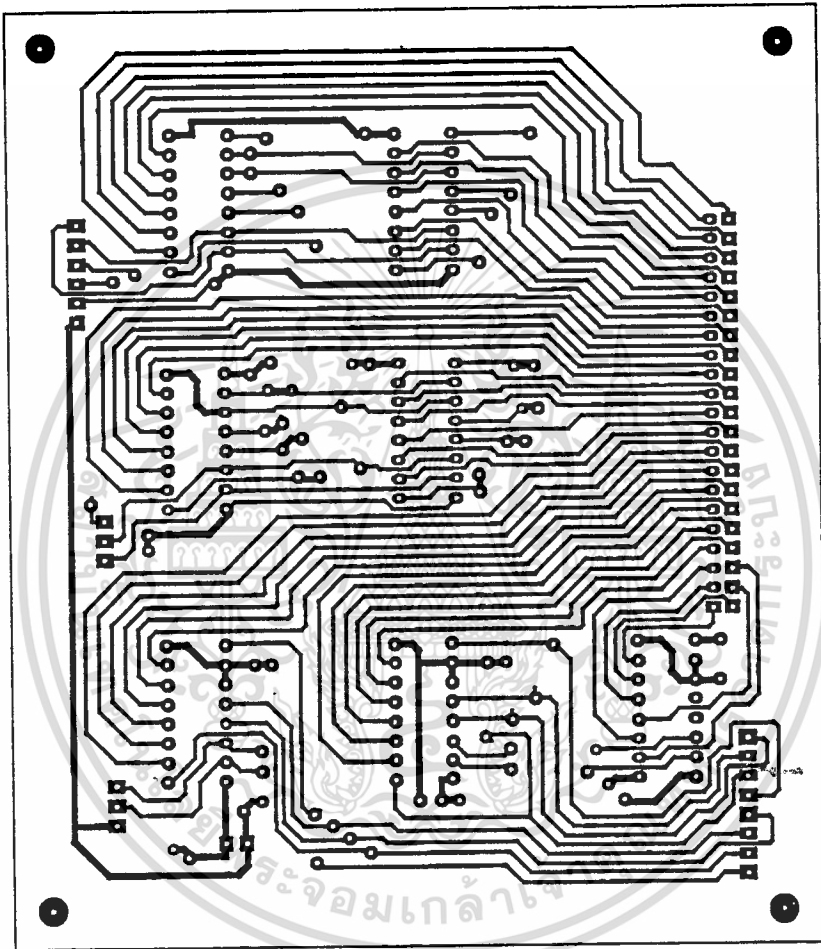
```





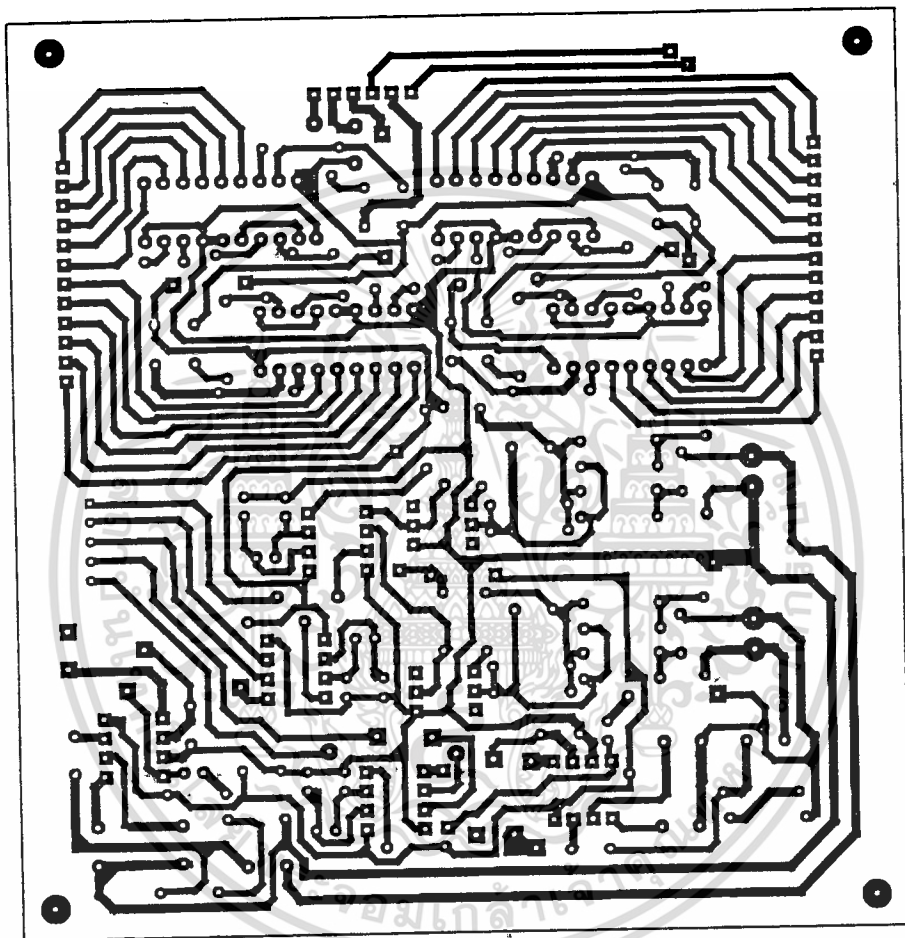
ลายวงจรส่วนอินเตอร์เฟซกับตู้สายโทรศัพท์ที่ภายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



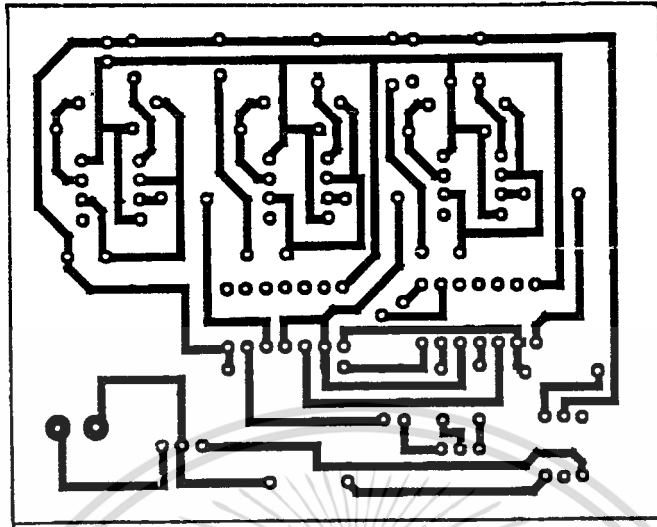
ลายวงจรผ่านครอสมอยท์ฉวิทซ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

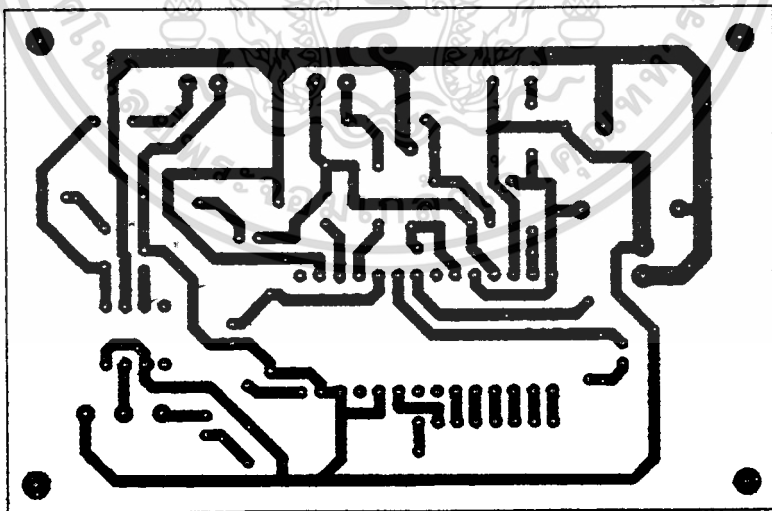


ลายวงจรส่วนตรวจจับสัญญาณเสียงและถอดรหัสสัญญาณ DTMF

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

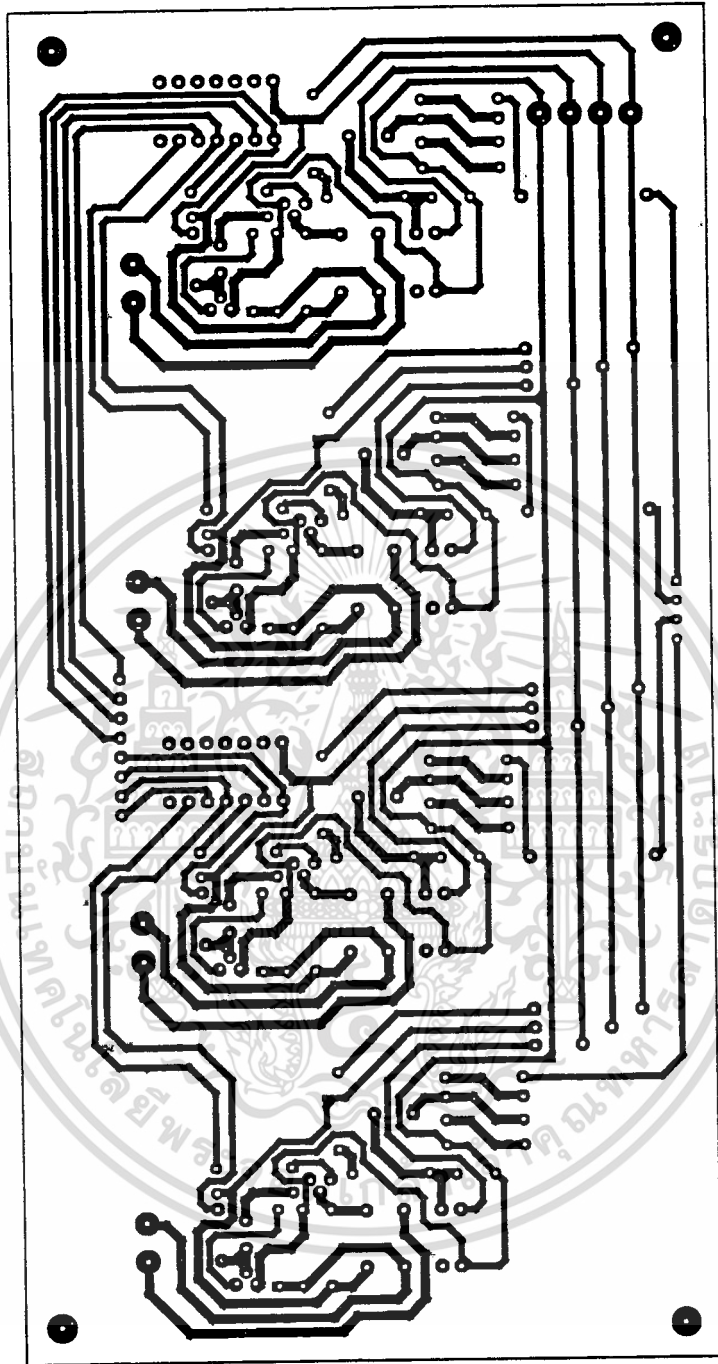


ลายวงจรส่วนกำเนิดสัญญาณเสียง



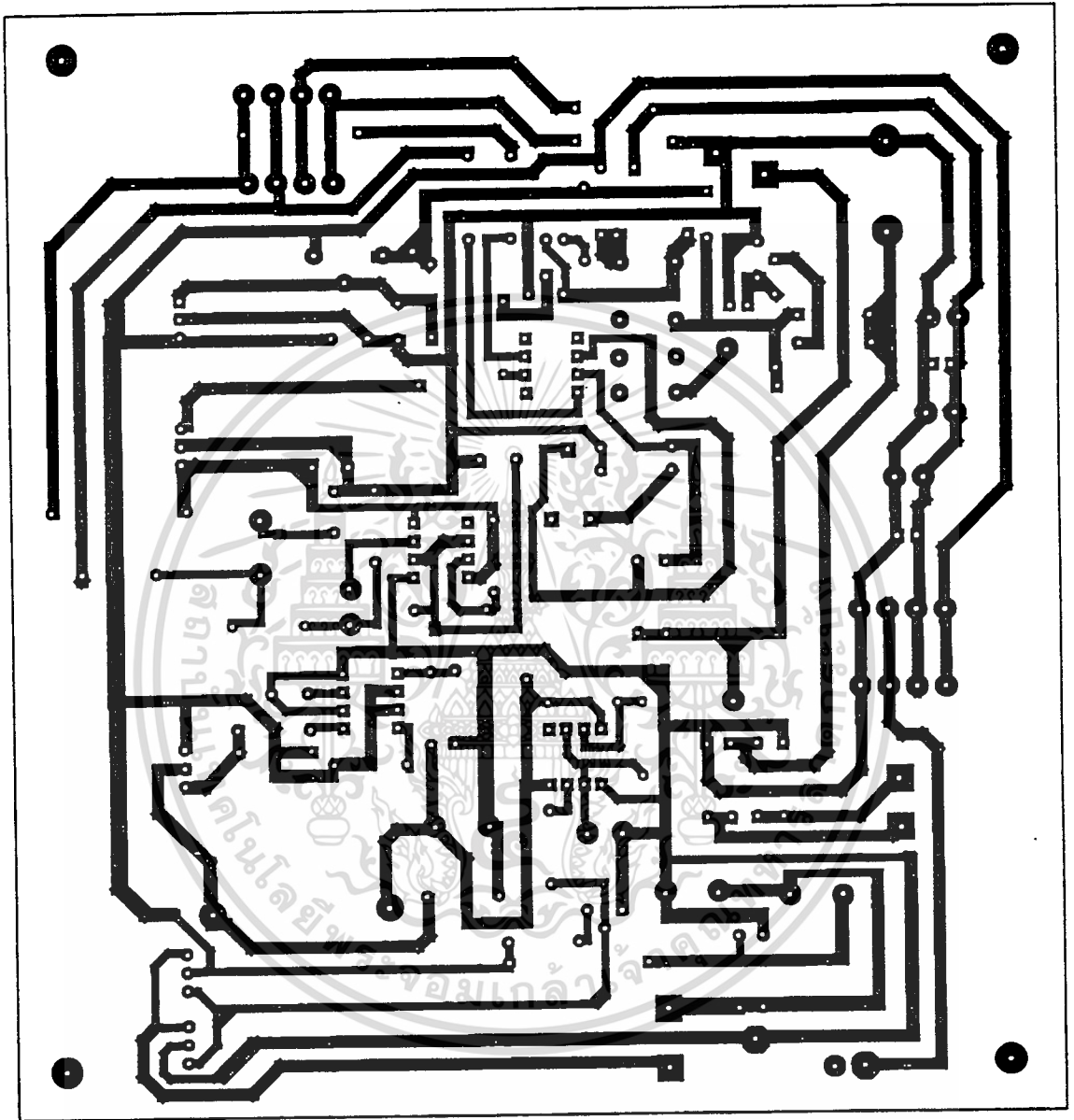
ลายวงจรส่วนตอบรับโทรศัพท์อัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ลายวงจรส่วนอินเตอร์เฟซกับคู่สายโทรศัพท์ภายใน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ลายวงจรส่วนแหล่งจ่ายไฟเลี้ยง

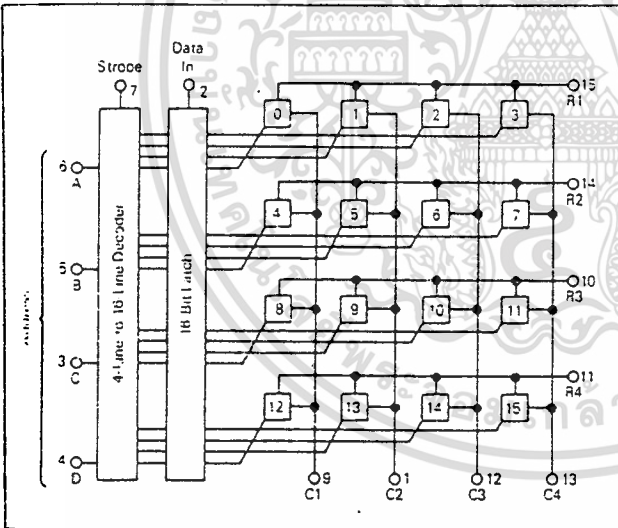
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MOTOROLA
SEMICONDUCTOR
TECHNICAL DATA

4 x 4 CROSSPOINT SWITCH WITH CONTROL MEMORY

The MC142100 and MC145100 consist of 16 crosspoint switches (analog transmission gates) organized in 4 rows and 4 columns. Both devices have 16 latches, each of which controls the state of a particular switch. Any of the 16 switches can be selected by applying its address to the device and a pulse to the strobe input. The selected crosspoint will turn on if during strobe, Data In was a one and will turn off if during strobe, Data In was a zero. In addition the MC145100 will reset all non-selected switches in the same row as the selected switch. Other switches are unaffected in the MC145100, an internal power-on reset turns off all switches as power is applied.

- Internal Latches Control State of Switches
- Power-On Reset (MC145100 Only)
- Low On Resistance — Typically on 110 Ω @ 10 Vdc
- Large Analog Range ($V_{DD} - V_{SS}$)
- All Pins Are Diode Protected
- Matched Switch Characteristics
- High CMOS Noise Immunity
- MC142100 Pin-for-Pin Replacement for CD22100



MAXIMUM RATINGS (Voltages referenced to V_{SS} , Pin 8)

| Rating | Symbol | Value | Unit |
|-----------------------------|--------------|------------------------|-------------|
| V_{DD} Supply Voltage | V_{DD} | -0.5 to +18 | Vdc |
| Output Voltage, All Inputs | V_{in} | -0.5 to $V_{DD} + 0.5$ | Vdc |
| Strobe Current | I | 25 | mA |
| Operating Temperature Range | AL Device | -55 to +125 | $^{\circ}C$ |
| | CL/CP Device | -40 to +85 | $^{\circ}C$ |
| Storage Temperature Range | T_{stg} | -65 to +150 | $^{\circ}C$ |

MC142100
MC145100

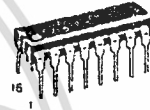
CMOS MSI

(LOW-POWER COMPLEMENTARY MOS)

4 x 4 CROSSPOINT SWITCH
WITH CONTROL MEMORY

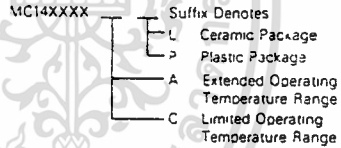


L SUFFIX
CERAMIC PACKAGE
CASE 620

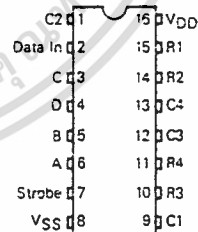


P SUFFIX
PLASTIC PACKAGE
CASE 648

ORDERING INFORMATION



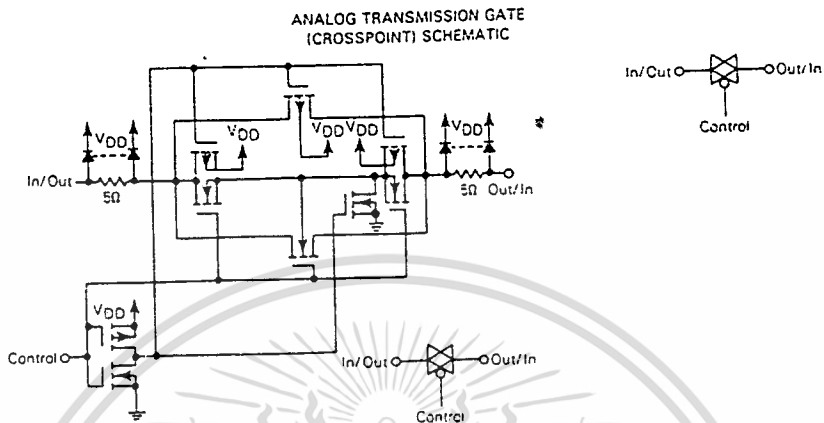
PIN ASSIGNMENTS



This device contains circuitry to protect the inputs against damage due to high static voltages or electric fields; however, it is advised that normal precautions be taken to avoid application of any voltage higher than maximum rated voltages to this high impedance circuit. For proper operation it is recommended that V_{in} and V_{out} be constrained to the range $V_{SS} \leq V_{in}$ or $V_{out} \leq V_{DD}$. Unused control inputs must always be tied to an appropriate logic voltage level (e.g., either V_{SS} or V_{DD}).

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MC142100, MC145100



ELECTRICAL CHARACTERISTICS (V_{SS} = 0 V)

| Characteristic | Symbol | V _{DD} V _{dC} | T _{low} * | | 25°C | | | T _{high} * | | Unit |
|--|--|------------------------------------|--------------------|------|---------|----------|-------|---------------------|-----------------|-----------------|
| | | | Min | Max | Min | Typ | Max | Min | Max | |
| Operating Voltage | MC145100 MC142100 | V _{DD} | 4.25 | 18 | 4.25 | - | 18 | 4.25 | 18 | V _{dC} |
| | | | 3 | 18 | 3 | - | 18 | 3 | 18 | |
| Input Voltage (Logic) Control Input | "0" Level "1" Level See Figure 1 | V _{IL} | 5 | 1.5 | 2.25 | 1.5 | 1.5 | 1.5 | V _{dC} | |
| | | | 10 | 3.0 | 4.50 | 3.0 | 3.0 | 3.0 | | |
| | | | 15 | 4.0 | 6.75 | 4.0 | 4.0 | 4.0 | | |
| | | V _{IH} | 5 | 3.5 | 3.5 | 2.75 | 3.5 | 3.5 | V _{dC} | |
| | | | 10 | 7.0 | 7.0 | 5.50 | 7.0 | 7.0 | | |
| | | | 15 | 11.0 | 11.0 | 8.25 | 11.0 | 11.0 | | |
| Input Current Pins 2, 3, 4, 5, 6, 7 | AL CL, CP | I _{in} I _{in} | 15 | ±0.1 | ±0.0001 | ±0.1 | ±1.0 | ±1.0 | μA | |
| | | | 15 | ±0.3 | ±0.0001 | ±0.3 | ±1.0 | ±1.0 | | |
| Input Capacitance (V _{in} = 0) Digital Inputs Switch Inputs/Outputs | C _{in} | 10 10 | - | - | 7 50 | 15 75 | - | - | pF | |
| | | | - | - | 0.4 | - | - | - | | |
| Feedthrough Capacitance | C _{in/out} | - | - | - | 0.4 | - | - | pF | | |
| Quiescent Current (I _{AL}) | MC145100 | I _{DD} | 5 | 200 | 55 | 110 | 70 | μA | | |
| | | | 10 | 400 | 115 | 230 | 100 | | | |
| | | | 15 | 600 | 170 | 340 | 200 | | | |
| | MC142100 | I _{DD} | 5 | 5 | 0.003 | 5 | 150 | μA | | |
| | | | 10 | 10 | 0.004 | 10 | 300 | | | |
| | | | 15 | 20 | 0.005 | 20 | 600 | | | |
| Quiescent Current (CL, CP Device) | MC145100 | I _{DD} | 5 | 250 | 55 | 150 | 90 | μA | | |
| | | | 10 | 500 | 115 | 300 | 150 | | | |
| | | | 15 | 800 | 170 | 600 | 300 | | | |
| | MC142100 | I _{DD} | 5 | 5 | 0.003 | 5 | 150 | μA | | |
| | | | 10 | 10 | 0.004 | 10 | 300 | | | |
| | | | 15 | 20 | 0.005 | 20 | 600 | | | |
| On-State Resistance V _{in} = (V _{DD} - V _{SS}) / 2 | See Figures 8-10 | R _{on} | 5 | 270 | 250 | 300 | 375 | Ω | | |
| | | | 10 | 140 | 110 | 170 | 220 | | | |
| | | | 15 | 90 | 85 | 115 | 145 | | | |
| On-State Resistance Difference Between Any Two Switches V _{in} = (V _{DD} - V _{SS}) / 2 | See Figure 6 | ΔR _{on} | 5 | - | 25 | 30 | - | Ω | | |
| | | | 10 | - | 15 | 25 | - | | | |
| | | | 15 | - | 15 | 20 | - | | | |
| Input/Output Leakage Current, Switch Off | AL CL, CP | I _{in/out} | 15 | ±100 | ±0.4 | ±100 | ±1000 | nA | | |
| | | | 15 | ±300 | ±0.4 | ±300 | ±1000 | | | |

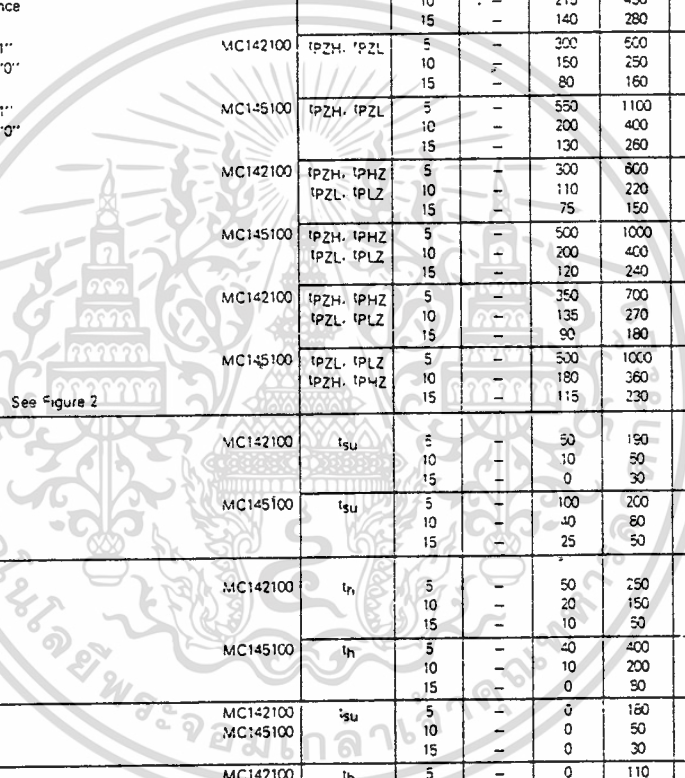
* T_{low} = 55°C for AL Device, -40°C for CL/CP Device.
T_{high} = +125°C for AL Device, ±85°C for CL/CP Device.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MC142100, MC145100

SWITCHING CHARACTERISTICS (V_{SS}=0, T_A=25°C, C_L=50 pF)

| Characteristics | Symbol | V _{DD} V _{dc} | Min | Typ | Max | Unit |
|--|--|------------------------------------|-----|-----|------|------|
| Propagation Delay Times Input to Output | t _{PLH} , t _{PHL} | 5 | — | 30 | 60 | ns |
| | | 10 | — | 15 | 30 | |
| | | 15 | — | 10 | 20 | |
| Strobe to Output Output "1" to High Impedance Output "0" to High Impedance | t _{PLZ} , t _{PHZ} | 5 | — | 350 | 700 | ns |
| | | 10 | — | 175 | 350 | |
| | | 15 | — | 125 | 250 | |
| Output "1" to High Impedance Output "0" to High Impedance | t _{PLZ} , t _{PHZ} | 5 | — | 520 | 1040 | ns |
| | | 10 | — | 215 | 430 | |
| | | 15 | — | 140 | 280 | |
| High Impedance to Output "1" High Impedance to Output "0" | t _{PZH} , t _{PZL} | 5 | — | 200 | 500 | ns |
| | | 10 | — | 150 | 250 | |
| | | 15 | — | 80 | 160 | |
| High Impedance to Output "1" High Impedance to Output "0" | t _{PZH} , t _{PZL} | 5 | — | 350 | 1100 | ns |
| | | 10 | — | 200 | 400 | |
| | | 15 | — | 130 | 260 | |
| Data In to Output | t _{PZH} , t _{PHZ} t _{PZL} , t _{PLZ} | 5 | — | 300 | 600 | ns |
| | | 10 | — | 110 | 220 | |
| | | 15 | — | 75 | 150 | |
| Data In to Output | t _{PZH} , t _{PHZ} t _{PZL} , t _{PLZ} | 5 | — | 500 | 1000 | ns |
| | | 10 | — | 200 | 400 | |
| | | 15 | — | 120 | 240 | |
| Address to Output | t _{PZH} , t _{PHZ} t _{PZL} , t _{PLZ} | 5 | — | 250 | 700 | ns |
| | | 10 | — | 135 | 270 | |
| | | 15 | — | 90 | 180 | |
| Address to Output | t _{PZL} , t _{PLZ} t _{PZH} , t _{PHZ} | 5 | — | 500 | 1000 | ns |
| | | 10 | — | 180 | 360 | |
| | | 15 | — | 115 | 230 | |
| Minimum Setup Time Data In to Strobe | t _{su} | 5 | — | 50 | 150 | ns |
| | | 10 | — | 10 | 50 | |
| | | 15 | — | 0 | 30 | |
| Data In to Strobe | t _{su} | 5 | — | 100 | 200 | ns |
| | | 10 | — | 40 | 80 | |
| | | 15 | — | 25 | 50 | |
| Minimum Hold Time Data In to Strobe | t _h | 5 | — | 50 | 250 | ns |
| | | 10 | — | 20 | 150 | |
| | | 15 | — | 10 | 50 | |
| Data In to Strobe | t _h | 5 | — | 40 | 400 | ns |
| | | 10 | — | 10 | 200 | |
| | | 15 | — | 0 | 90 | |
| Minimum Set Up Time Address to Strobe | t _{su} | 5 | — | 0 | 150 | ns |
| | | 10 | — | 0 | 50 | |
| | | 15 | — | 0 | 30 | |
| Minimum Hold Time Address to Strobe | t _h | 5 | — | 0 | 110 | ns |
| | | 10 | — | 0 | 45 | |
| | | 15 | — | 0 | 30 | |
| Minimum Strobe Pulse Width | t _{WH} | 5 | — | 150 | 320 | ns |
| | | 10 | — | 50 | 160 | |
| | | 15 | — | 40 | 80 | |



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

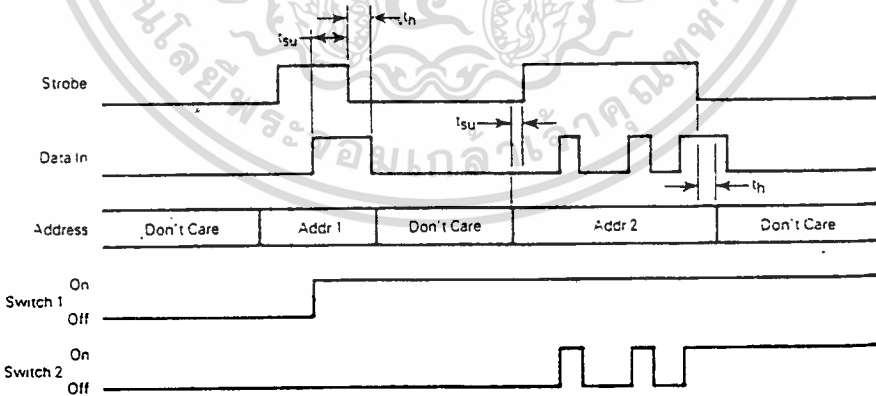
MC142100, MC145100

SWITCHING CHARACTERISTICS (continued) (V_{SS} = 0, T_A = 25°C, C_L = 50 pF)

| Characteristics | Symbol | VDD Vdc | Min | Typ | Max | Unit |
|---|-----------------------------------|---------|-----|------|-----|------|
| Sine Wave Distortion (R _L = 1 kΩ, f = 1 kHz) | See Figure 3 | 10 | - | 0.5 | - | % |
| Frequency Response (Switch On) (R _L = 1 kΩ, 20 Log ₁₀ V _{out} /V _{in} = -3.0 dB) | See Figure 3 | 10 | - | 15 | - | MHz |
| Feedthrough Attenuation (Switch Off) (V _{in} = 10 V _{pp} , F = 1.6 kHz, R _L = 1 kΩ, C _L = 15 pF) | See Figure 3 | 10 | - | -30 | - | dB |
| Frequency for Signal Crosstalk (V _{in} = 10 V _{pp} , Switch A On, Switch B Off, R _L = 1 kΩ, C _L = 15 pF) | -40 dB -110 dB See Figure 4 | 10 | - | 1500 | - | kHz |
| Crosstalk Controls to Output (R _L = 10 kΩ) | See Figure 5 | 10 | - | 70 | - | mV |

| Address | | | | Switch Selected | MC145100 Only Switches Cleared | | | | Address | | | | Switch Selected | MC145100 Only Switches Cleared | | | |
|---------|---|---|---|-----------------|--------------------------------|---|---|---|---------|---|---|---|-----------------|--------------------------------|----|----|----|
| A | B | C | D | | A | B | C | D | A | B | C | D | | A | B | C | D |
| 0 | 0 | 0 | 0 | C1R1 | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 0 | 0 | 1 | C1R3 | 9 | 9 | 10 | 11 |
| 1 | 0 | 0 | 0 | C2R1 | 1 | 0 | 2 | 3 | 1 | 0 | 0 | 1 | C2R3 | 9 | 8 | 10 | 11 |
| 0 | 1 | 0 | 0 | C3R1 | 2 | 0 | 1 | 3 | 0 | 1 | 0 | 1 | C3R3 | 10 | 8 | 9 | 11 |
| 0 | 1 | 0 | 1 | C4R1 | 3 | 0 | 1 | 2 | 1 | 1 | 0 | 1 | C4R3 | 11 | 9 | 9 | 10 |
| 0 | 0 | 1 | 0 | C1R2 | 4 | 5 | 6 | 7 | 0 | 0 | 1 | 1 | C1R4 | 12 | 13 | 14 | 15 |
| 1 | 0 | 1 | 0 | C2R2 | 5 | 4 | 6 | 7 | 1 | 0 | 1 | 1 | C2R4 | 13 | 12 | 14 | 15 |
| 0 | 1 | 1 | 0 | C3R2 | 6 | 4 | 5 | 7 | 0 | 1 | 1 | 1 | C3R4 | 14 | 12 | 13 | 15 |
| 1 | 1 | 1 | 0 | C4R2 | 7 | 4 | 5 | 6 | 1 | 1 | 1 | 1 | C4R4 | 15 | 12 | 13 | 14 |

TIMING DIAGRAM
MC145100/MC142100



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

TEST CIRCUITS

FIGURE 1 — INPUT VOLTAGE

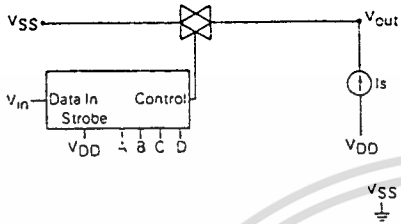


FIGURE 2 — PROPAGATION DELAY TIME

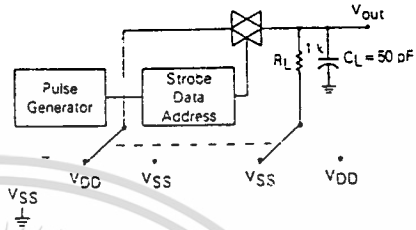


FIGURE 3 — BANDWIDTH AND FEEDTHROUGH ATTENUATION

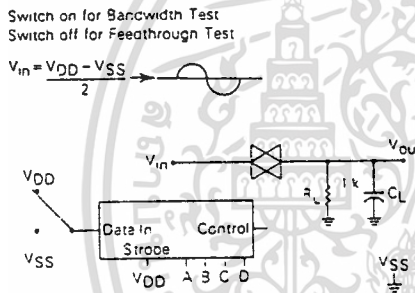


FIGURE 4 — CROSSTALK BETWEEN ANY TWO SWITCHES

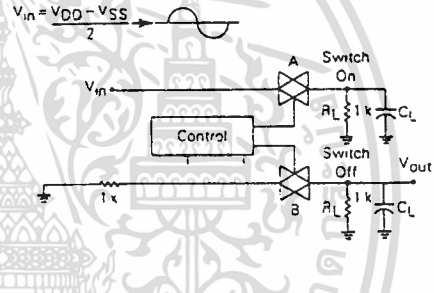
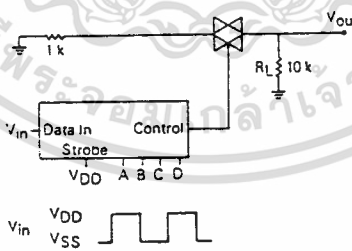
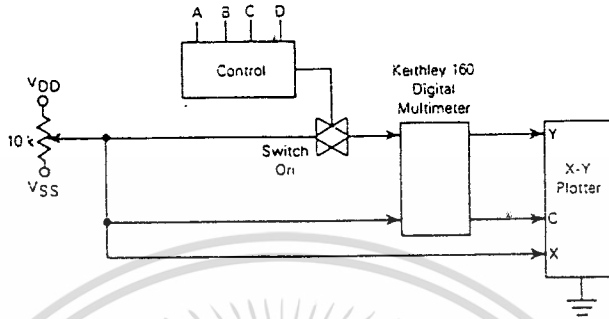


FIGURE 5 — CROSSTALK CONTROL TO OUTPUT



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

FIGURE 5 — CHANNEL RESISTANCE (R_{ON}) TEST CIRCUIT



TYPICAL RESISTANCE CHARACTERISTICS

FIGURE 7 — COMPARISON AT 25°C

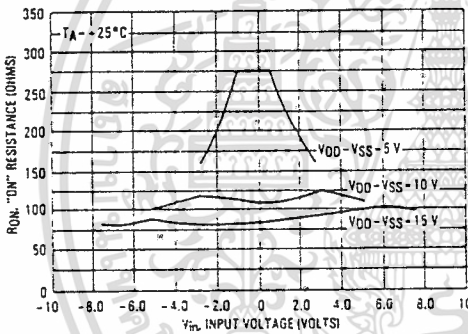


FIGURE 8 — $V_{DD} = 2.5\text{ V}$, $V_{SS} = -2.5\text{ V}$

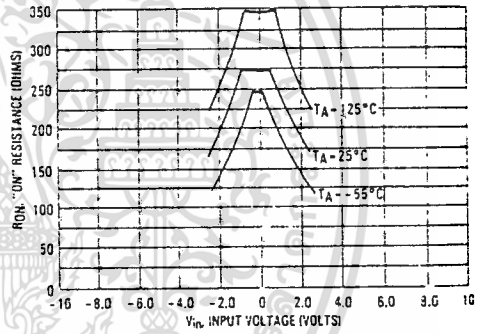


FIGURE 9 — $V_{DD} = 5.0\text{ V}$, $V_{SS} = -5.0\text{ V}$

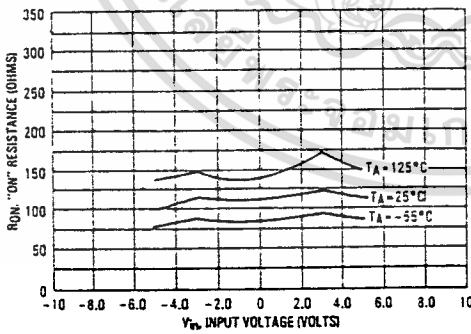
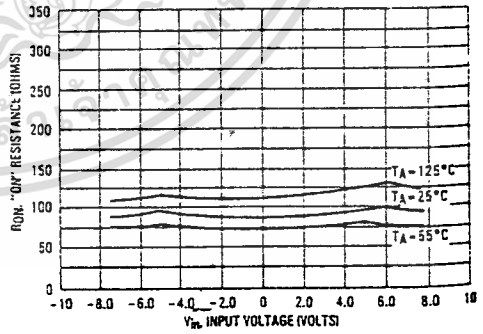


FIGURE 10 — $V_{DD} = 7.5\text{ V}$, $V_{SS} = -7.5\text{ V}$



MM54C922/MM74C922 16-Key Encoder MM54C923/MM74C923 20-Key Encoder

General Description

These CMOS key encoders provide all the necessary logic to fully encode an array of SPST switches. The keyboard scan can be implemented by either an external clock or external capacitor. These encoders also have on-chip pull-up devices which permit switches with up to 50 k Ω on resistance to be used. No diodes in the switch array are needed to eliminate ghost switches. The internal debounce circuit needs only a single external capacitor and can be defeated by omitting the capacitor. A Data Available output goes to a high level when a valid keyboard entry has been made. The Data Available output returns to a low level when the entered key is released, even if another key is depressed. The Data Available will return high to indicate acceptance of the new key after a normal debounce period; this two-key rollover is provided between any two switches.

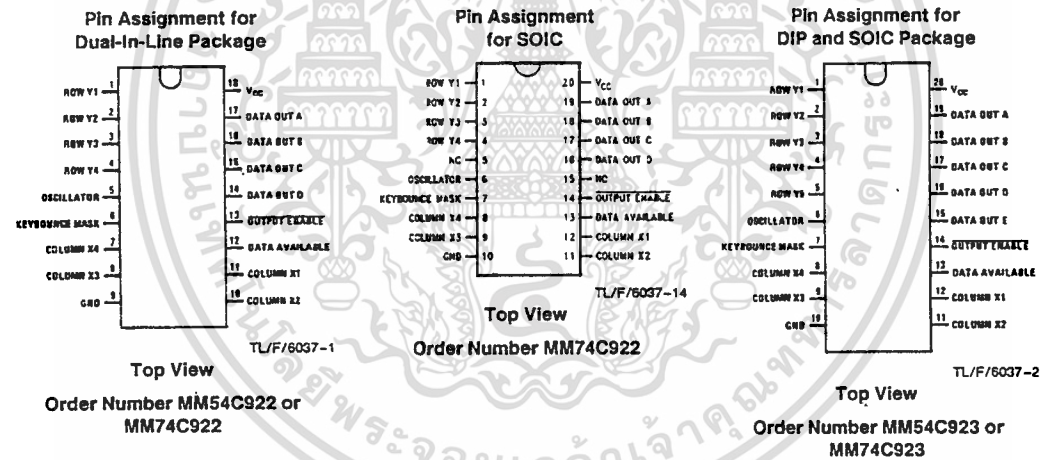
An internal register remembers the last key pressed even after the key is released. The TRI-STATE[®] outputs provide for easy expansion and bus operation and are LPTTL compatible.

Features

- 50 k Ω maximum switch on resistance
- On or off chip clock
- On-chip row pull-up devices
- 2 key roll-over
- Keybounce elimination with single capacitor
- Last key register at outputs
- TRI-STATE output LPTTL compatible
- Wide supply range
- Low power consumption

3V to 15V

Connection Diagrams



TRI-STATE[®] is a registered trademark of National Semiconductor Corporation.

Absolute Maximum Ratings (Note 1)

If Military/Aerospace specified devices are required, please contact the National Semiconductor Sales Office/Distributors for availability and specifications.

| | |
|-----------------------------|------------------------------------|
| Voltage at Any Pin | $V_{CC} - 0.3V$ to $V_{CC} + 0.3V$ |
| Operating Temperature Range | |
| MM54C922, MM54C923 | -55°C to +125°C |
| MM74C922, MM74C923 | -40°C to +85°C |

| | |
|-----------------------------|-----------------|
| Storage Temperature Range | -65°C to +150°C |
| Power Dissipation (P_D) | |
| Dual-In-Line | 700 mW |
| Small Outline | 500 mW |
| Operating V_{CC} Range | 3V to 15V |
| V_{CC} | 18V |
| Lead Temperature | |
| (Soldering, 10 seconds) | 260°C |

DC Electrical Characteristics Min/Max limits apply across temperature range unless otherwise specified

| Symbol | Parameter | Conditions | Min | Typ | Max | Units |
|-----------------------------|--|---|----------------|--------|------|----------|
| CMOS TO CMOS | | | | | | |
| V_{T+} | Positive-Going Threshold Voltage at Osc and KBM Inputs | $V_{CC} = 5V, I_{IN} \geq 0.7 mA$ | 3.0 | 3.6 | 4.3 | V |
| | | $V_{CC} = 10V, I_{IN} \geq 1.4 mA$ | 6.0 | 6.8 | 8.6 | V |
| | | $V_{CC} = 15V, I_{IN} \geq 2.1 mA$ | 9.0 | 10 | 12.9 | V |
| V_{T-} | Negative-Going Threshold Voltage at Osc and KBM Inputs | $V_{CC} = 5V, I_{IN} \geq 0.7 mA$ | 0.7 | 1.4 | 2.0 | V |
| | | $V_{CC} = 10V, I_{IN} \geq 1.4 mA$ | 1.4 | 3.2 | 4.0 | V |
| | | $V_{CC} = 15V, I_{IN} \geq 2.1 mA$ | 2.1 | 5 | 6.0 | V |
| $V_{IN(1)}$ | Logical "1" Input Voltage, Except Osc and KBM Inputs | $V_{CC} = 5V$ | 3.5 | 4.5 | | V |
| | | $V_{CC} = 10V$ | 8.0 | 9 | | V |
| | | $V_{CC} = 15V$ | 12.5 | 13.5 | | V |
| $V_{IN(0)}$ | Logical "0" Input Voltage, Except Osc and KBM Inputs | $V_{CC} = 5V$ | | 0.5 | 1.5 | V |
| | | $V_{CC} = 10V$ | | 1 | 2 | V |
| | | $V_{CC} = 15V$ | | 1.5 | 2.5 | V |
| I_{rp} | Row Pull-Up Current at Y1, Y2, Y3, Y4 and Y5 Inputs | $V_{CC} = 5V, V_{IN} = 0.1 V_{CC}$ | | -2 | -5 | μA |
| | | $V_{CC} = 10V$ | | -10 | -20 | μA |
| | | $V_{CC} = 15V$ | | -22 | -45 | μA |
| $V_{OUT(1)}$ | Logical "1" Output Voltage | $V_{CC} = 5V, I_O = -10 \mu A$ | 4.5 | | | V |
| | | $V_{CC} = 10V, I_O = -10 \mu A$ | 9 | | | V |
| | | $V_{CC} = 15V, I_O = -10 \mu A$ | 13.5 | | | V |
| $V_{OUT(0)}$ | Logical "0" Output Voltage | $V_{CC} = 5V, I_O = 10 \mu A$ | | | 0.5 | V |
| | | $V_{CC} = 10V, I_O = 10 \mu A$ | | | 1 | V |
| | | $V_{CC} = 15V, I_O = 10 \mu A$ | | | 1.5 | V |
| R_{on} | Column "ON" Resistance at X1, X2, X3 and X4 Outputs | $V_{CC} = 5V, V_O = 0.5V$ | | 500 | 1400 | Ω |
| | | $V_{CC} = 10V, V_O = 1V$ | | 300 | 700 | Ω |
| | | $V_{CC} = 15V, V_O = 1.5V$ | | 200 | 500 | Ω |
| I_{CC} | Supply Current Osc at 0V, (one Y low) | $V_{CC} = 5V$ | | 0.55 | 1.1 | mA |
| | | $V_{CC} = 10V$ | | 1.1 | 1.9 | mA |
| | | $V_{CC} = 15V$ | | 1.7 | 2.6 | mA |
| $I_{IN(1)}$ | Logical "1" Input Current at Output Enable | $V_{CC} = 15V, V_{IN} = 15V$ | | 0.005 | 1.0 | μA |
| $I_{IN(0)}$ | Logical "0" Input Current at Output Enable | $V_{CC} = 15V, V_{IN} = 0V$ | -1.0 | -0.005 | | μA |
| CMOS/LPTTL INTERFACE | | | | | | |
| $V_{IN(1)}$ | Logical "1" Input Voltage, Except Osc and KBM Inputs | 54C, $V_{CC} = 4.5V$ | $V_{CC} - 1.5$ | | | V |
| | | 74C, $V_{CC} = 4.75V$ | $V_{CC} - 1.5$ | | | V |
| $V_{IN(0)}$ | Logical "0" Input Voltage, Except Osc and KBM Inputs | 54C, $V_{CC} = 4.5V$ | | | 0.8 | V |
| | | 74C, $V_{CC} = 4.75V$ | | | 0.8 | V |
| $V_{OUT(1)}$ | Logical "1" Output Voltage | 54C, $V_{CC} = 4.5V$ $I_O = -360 \mu A$ | 2.4 | | | V |
| | | 74C, $V_{CC} = 4.75V$ $I_O = -360 \mu A$ | 2.4 | | | V |
| $V_{OUT(0)}$ | Logical "0" Output Voltage | 54C, $V_{CC} = 4.5V$ $I_O = -360 \mu A$ | | | 0.4 | V |
| | | 74C, $V_{CC} = 4.75V$ $I_O = -360 \mu A$ | | | 0.4 | V |

Note 1: "Absolute Maximum Ratings" are those values beyond which the safety of the device cannot be guaranteed. Except for "Operating Temperature Range" they are not meant to imply that the devices should be operated at these limits. The table of "Electrical Characteristics" provides conditions for actual device operation.

DC Electrical Characteristics

Min/Max limits apply across temperature range unless otherwise specified (Continued)

| Symbol | Parameter | Conditions | Min | Typ | Max | Units |
|---|-----------------------------------|--|-------|------|-----|-------|
| OUTPUT DRIVE (See 54C/74C Family Characteristics Data Sheet) (Short Circuit Current) | | | | | | |
| I_{SOURCE} | Output Source Current (P-Channel) | $V_{CC} = 5V, V_{OUT} = 0V, T_A = 25^\circ C$ | -1.75 | -3.3 | | mA |
| I_{SOURCE} | Output Source Current (P-Channel) | $V_{CC} = 10V, V_{OUT} = 0V, T_A = 25^\circ C$ | -8 | -15 | | mA |
| I_{SINK} | Output Sink Current (N-Channel) | $V_{CC} = 5V, V_{OUT} = V_{CC}, T_A = 25^\circ C$ | 1.75 | 3.6 | | mA |
| I_{SINK} | Output Sink Current (N-Channel) | $V_{CC} = 10V, V_{OUT} = V_{CC}, T_A = 25^\circ C$ | 8 | 16 | | mA |

AC Electrical Characteristics* $T_A = 25^\circ C, C_L = 50 \text{ pF}$, unless otherwise noted

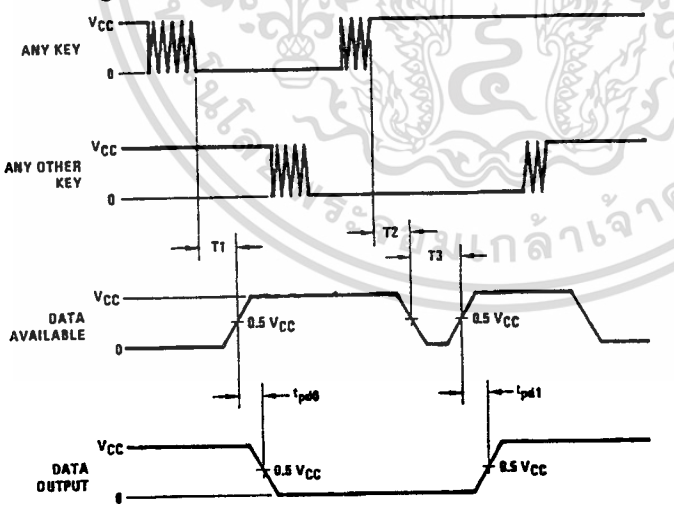
| Symbol | Parameter | Conditions | Min | Typ | Max | Units |
|--------------------|--|--|-----|-----------------|-------------------|----------------|
| t_{pd0}, t_{pd1} | Propagation Delay Time to Logical "0" or Logical "1" from D.A. | $C_L = 50 \text{ pF}$ (Figure 1) $V_{CC} = 5V$ $V_{CC} = 10V$ $V_{CC} = 15V$ | | 60 35 25 | 150 80 60 | ns ns ns |
| t_{0H}, t_{1H} | Propagation Delay Time from Logical "0" or Logical "1" into High Impedance State | $R_L = 10k, C_L = 10 \text{ pF}$ (Figure 2) $V_{CC} = 5V, R_L = 10k$ $V_{CC} = 10V, C_L = 10 \text{ pF}$ $V_{CC} = 15V$ | | 80 65 50 | 200 150 110 | ns ns ns |
| t_{H0}, t_{H1} | Propagation Delay Time from High Impedance State to a Logical "0" or Logical "1" | $R_L = 10k, C_L = 50 \text{ pF}$ (Figure 2) $V_{CC} = 5V, R_L = 10k$ $V_{CC} = 10V, C_L = 50 \text{ pF}$ $V_{CC} = 15V$ | | 100 55 40 | 250 125 90 | ns ns ns |
| C_{IN} | Input Capacitance | Any Input (Note 2) | | 5 | 7.5 | pF |
| C_{OUT} | TRI-STATE Output Capacitance | Any Output (Note 2) | | 10 | | pF |

*AC Parameters are guaranteed by DC correlated testing.

Note 1: "Absolute Maximum Ratings" are those values beyond which the safety of the device cannot be guaranteed. Except for "Operating Temperature Range" they are not meant to imply that the devices should be operated at these limits. The table of "Electrical Characteristics" provides conditions for actual device operation.

Note 2: Capacitance is guaranteed by periodic testing.

Switching Time Waveforms



$T1 \approx T2 \approx RC, T3 \approx 0.7 RC$, where $R \approx 10k$ and C is external capacitor at KBM input.

FIGURE 1

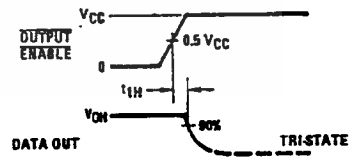
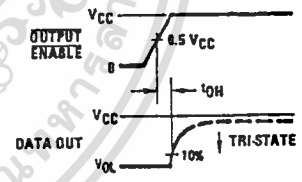
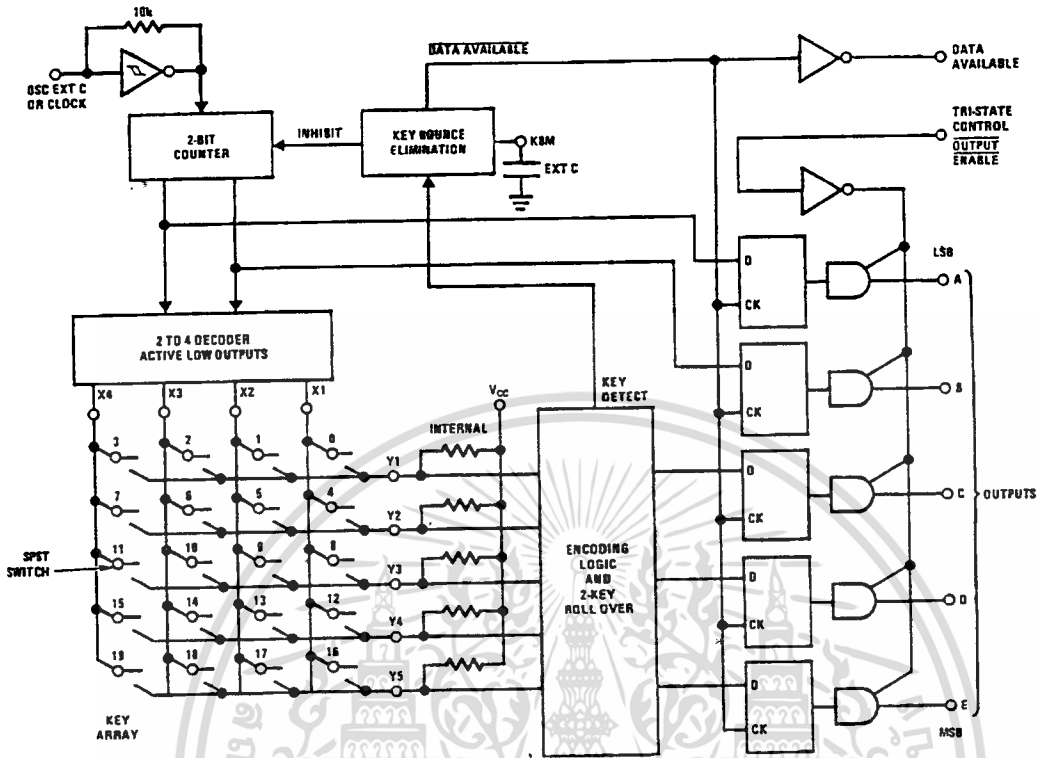


FIGURE 2

TL/F/6037-4

Block Diagram



TL/F/6037-5

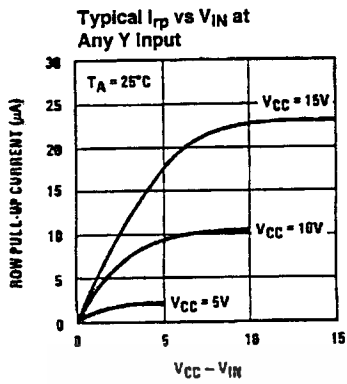
Truth Table

| Switch Position | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 |
|-----------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|
| | Y1,X1 | Y1,X2 | Y1,X3 | Y1,X4 | Y2,X1 | Y2,X2 | Y2,X3 | Y2,X4 | Y3,X1 | Y3,X2 | Y3,X3 | Y3,X4 | Y4,X1 | Y4,X2 | Y4,X3 | Y4,X4 | Y5*,X1 | Y5*,X2 | Y5*,X3 | Y5*,X4 |
| D | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| A | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| C | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| D | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| E* | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 |

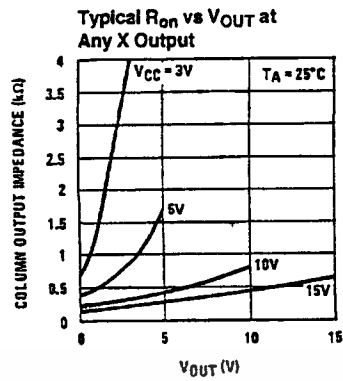
*Omit for MM54C922/MM74C922

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

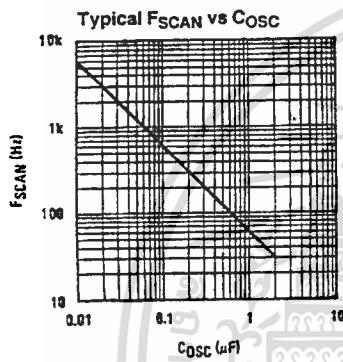
Typical Performance Characteristics



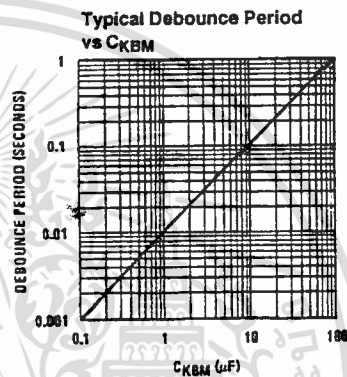
TL/F/6037-6



TL/F/6037-7



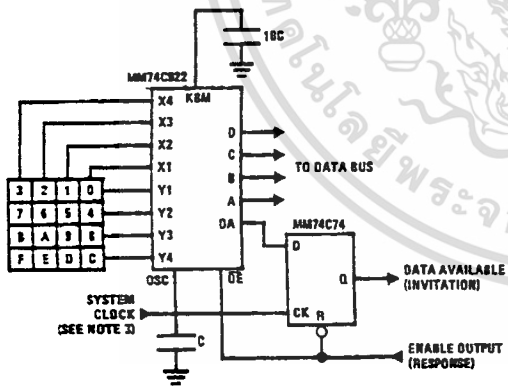
TL/F/6037-8



TL/F/6037-9

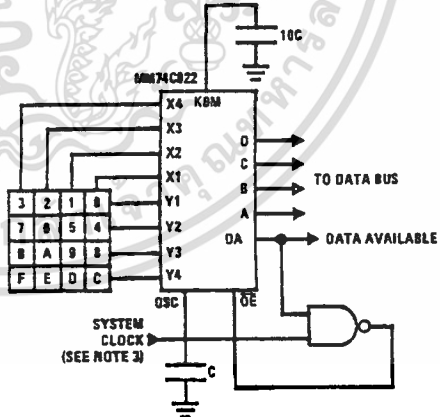
Typical Applications

Synchronous Handshake (MM74C922)



TL/F/6037-10

Synchronous Data Entry Onto Bus (MM74C922)



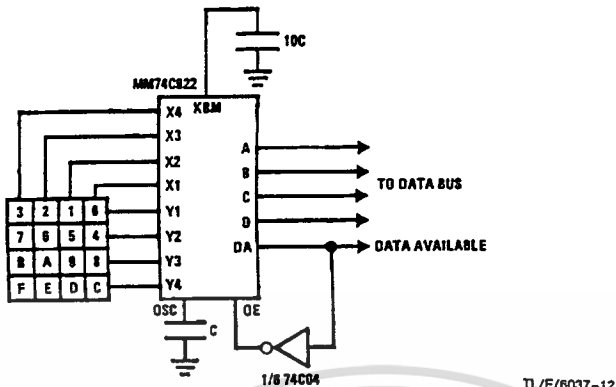
TL/F/6037-11

Outputs are enabled when valid entry is made and go into TRIS-STATE when key is released.

Note 3: The keyboard may be synchronously scanned by omitting the capacitor at osc. and driving osc. directly if the system clock rate is lower than 10 kHz.

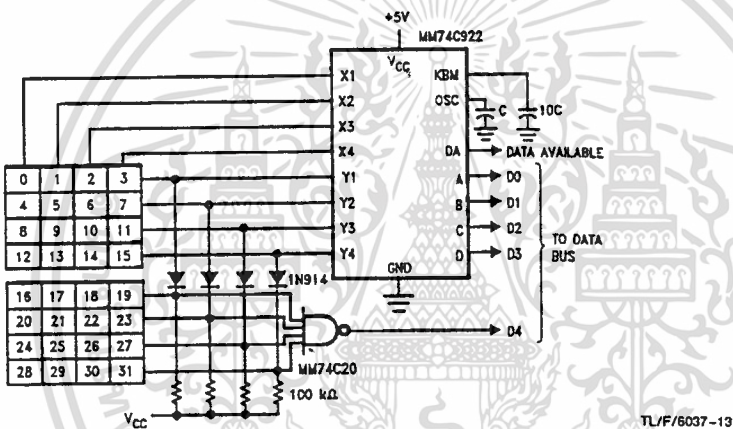
Typical Applications (Continued)

Asynchronous Data Entry Onto Bus (MM74C922)



Outputs are in TRI-STATE until key is pressed, then data is placed on bus. When key is released, outputs return to TRI-STATE.

Expansion to 32 Key Encoder (MM74C922)



TL/F/6037-13

Theory of Operation

The MM74C922/MM74C923 Keyboard Encoders implement all the logic necessary to interface a 16 or 20 SPST key switch matrix to a digital system. The encoder will convert a key switch closer to a 4 (MM74C922) or 5 (MM74C923) bit nibble. The designer can control both the keyboard scan rate and the key debounce period by altering the oscillator capacitor, C_{OSC} , and the key bounce mask capacitor, C_{MSK} . Thus, the MM74C922/MM74C923's performance can be optimized for many keyboards.

The keyboard encoders connect to a switch matrix that is 4 rows by 4 columns (MM74C922) or 5 rows by 4 columns (MM74C923). When no keys are depressed, the row inputs are pulled high by internal pull-ups and the column outputs sequentially output a logic "0". These outputs are open drain and are therefore low for 25% of the time and otherwise off. The column scan rate is controlled by the oscillator input, which consists of a Schmitt trigger oscillator, a 2-bit counter, and a 2-4-bit decoder.

When a key is depressed, key 0, for example, nothing will happen when the X1 input is off, since Y1 will remain high. When the X1 column is scanned, X1 goes low and Y1 will go low. This disables the counter and keeps X1 low. Y1 going

low also initiates the key bounce circuit timing and locks out the other Y inputs. The key code to be output is a combination of the frozen counter value and the decoded Y inputs. Once the key bounce circuit times out, the data is latched, and the Data Available (DAV) output goes high.

If, during the key closure the switch bounces, Y1 input will go high again, restarting the scan and resetting the key bounce circuitry. The key may bounce several times, but as soon as the switch stays low for a debounce period, the closure is assumed valid and the data is latched.

A key may also bounce when it is released. To ensure that the encoder does not recognize this bounce as another key closure, the debounce circuit must time out before another closure is recognized.

The two-key roll-over feature can be illustrated by assuming a key is depressed, and then a second key is depressed. Since all scanning has stopped, and all other Y inputs are disabled, the second key is not recognized until the first key is lifted and the key bounce circuitry has reset.

The output latches feed TRI-STATE, which is enabled when the Output Enable (\overline{OE}) input is taken low.



MICROCHIP

PIC12C5XX

8-Pin, 8-Bit CMOS Microcontroller

Devices included in this Data Sheet:

PIC12C508 and PIC12C509 are 8-bit microcontrollers packaged in 8-lead packages. They are based on the Enhanced PIC16C5X family.

High-Performance RISC CPU:

- Only 33 single word instructions to learn
- All instructions are single cycle (1 μ s) except for program branches which are two-cycle
- Operating speed: DC - 4 MHz clock input
DC - 1 μ s instruction cycle

| Device | EPROM | RAM |
|-----------|-----------|-----|
| PIC12C508 | 512 x 12 | 25 |
| PIC12C509 | 1024 x 12 | 41 |

- 12-bit wide instructions
- 8-bit wide data path
- Seven special function hardware registers
- Two-level deep hardware stack
- Direct, indirect and relative addressing modes for data and instructions
- Internal 4 MHz RC oscillator with programmable calibration
- In-circuit serial programming

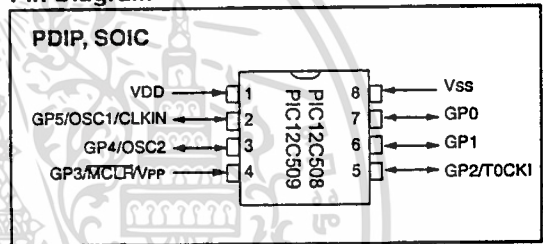
Peripheral Features:

- 8-bit real time clock/counter (TMRO) with 8-bit programmable prescaler
- Power-On Reset (POR)
- Device Reset Timer (DRT)
- Watchdog Timer (WDT) with its own on-chip RC oscillator for reliable operation
- Programmable code-protection
- Power saving SLEEP mode
- Wake-up from SLEEP on pin change
- Internal pull-ups on I/O pins
- Selectable oscillator options:
 - INTRC: Internal 4 MHz RC oscillator
 - EXTRC: External low-cost RC oscillator
 - XT: Standard crystal/resonator
 - LP: Power saving, low frequency crystal
- Internal pull-up on MCLR pin

CMOS Technology:

- Low power, high speed CMOS EPROM technology
- Fully static design
- Wide operating voltage range:
 - Commercial: 2.5V to 5.5V
 - Industrial: 2.5V to 5.5V
- Low power consumption
 - < 2 mA @ 5V, 4 MHz
 - 15 μ A typical @ 3V, 32 KHz
 - < 1 μ A typical standby current

Pin Diagram



1.0 GENERAL DESCRIPTION

The PIC12C5XX from Microchip Technology is a family of low-cost, high performance, 8-bit, fully static, EPROM/ROM-based CMOS microcontrollers. It employs a RISC architecture with only 33 single word/single cycle instructions. All instructions are single cycle (1 μ s) except for program branches which take two cycles. The PIC12C5XX delivers performance an order of magnitude higher than its competitors in the same price category. The 12-bit wide instructions are highly symmetrical resulting in 2:1 code compression over other 8-bit microcontrollers in its class. The easy to use and easy to remember instruction set reduces development time, significantly.

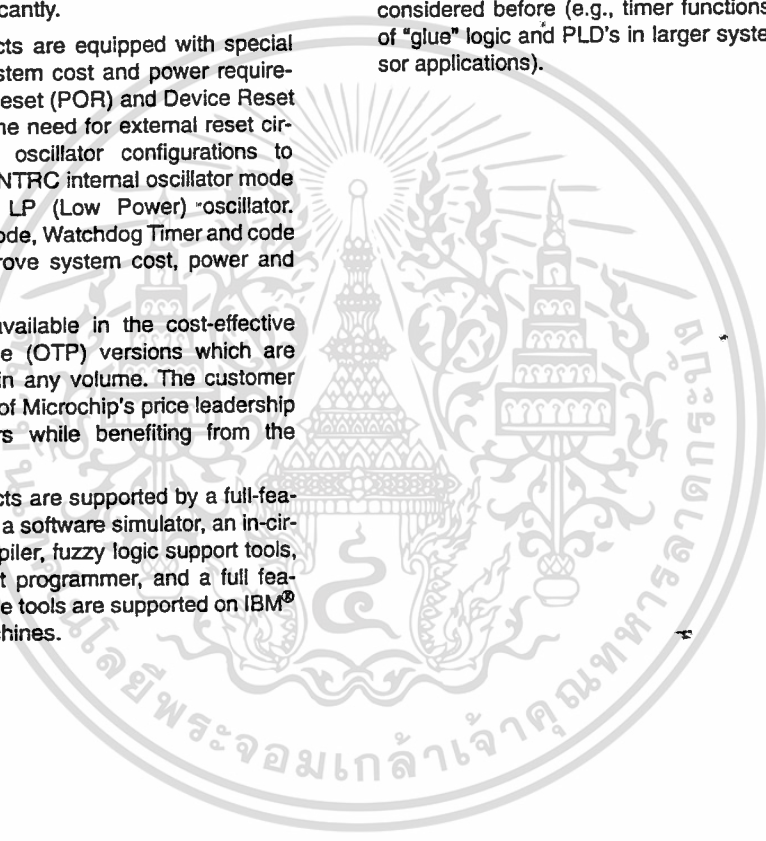
The PIC12C5XX products are equipped with special features that reduce system cost and power requirements. The Power-On Reset (POR) and Device Reset Timer (DRT) eliminate the need for external reset circuitry. There are four oscillator configurations to choose from, including INTRC internal oscillator mode and the power-saving LP (Low Power) oscillator. Power saving SLEEP mode, Watchdog Timer and code protection features improve system cost, power and reliability.

The PIC12C5XX are available in the cost-effective One-Time-Programmable (OTP) versions which are suitable for production in any volume. The customer can take full advantage of Microchip's price leadership in OTP microcontrollers while benefiting from the OTP's flexibility.

The PIC12C5XX products are supported by a full-featured macro assembler, a software simulator, an in-circuit emulator, a 'C' compiler, fuzzy logic support tools, a low-cost development programmer, and a full featured programmer. All the tools are supported on IBM[®] PC and compatible machines.

1.1 Applications

The PIC12C5XX series fits perfectly in applications ranging from personal care appliances and security systems to low-power remote transmitters/receivers. The EPROM technology makes customizing application programs (transmitter codes, appliance settings, receiver frequencies, etc.) extremely fast and convenient. The small footprint packages, for through hole or surface mounting, make this microcontroller series perfect for applications with space limitations. Low-cost; low-power, high performance, ease of use and I/O flexibility make the PIC12C5XX series very versatile even in areas where no microcontroller use has been considered before (e.g., timer functions, replacement of "glue" logic and PLD's in larger systems, coprocessor applications).



PIC12C5XX

TABLE 1-1: PIC12C5XX FAMILY OF DEVICES

| | Clock | | Memory | | Peripherals | | Features | | | | | |
|-----------|--------------------------------------|----------------|---------------------|-----------------|----------------------------------|----------|------------|-------------------|-----------------------|-------------------------------|------------------------|------------------------|
| | Maximum Frequency of Operation (MHz) | Program Memory | Data Memory (bytes) | Timer Module(s) | Wake-up from SLEEP on pin change | I/O pins | Input pins | Internal pull-ups | Voltage Range (Volts) | In-Circuit Serial Programming | Number of Instructions | Packages |
| PIC12C508 | 4 | 512 | 25 | TMR0 | Yes | 5 | 1 | Yes | 2.5-5.5 | Yes | 33 | 8-pin PDIP, 8-pin SOIC |
| PIC12C509 | 4 | 1024 | 41 | TMR0 | Yes | 5 | 1 | Yes | 2.5-5.5 | Yes | 33 | 8-pin PDIP, 8-pin SOIC |

All PIC12C5XX devices have Power-on Reset, selectable Watchdog Timer, selectable code protect and high I/O current capability.
 All PIC12C5XX devices use serial programming with data pin GP0 and clock pin GP1.

2.0 PIC12C5XX DEVICE VARIETIES

A variety of packaging options are available. Depending on application and production requirements, the proper device option can be selected using the information in this section. When placing orders, please use the PIC12C5XX Product Identification System at the back of this data sheet to specify the correct part number.

2.1 One-Time-Programmable (OTP) Devices

The availability of OTP devices is especially useful for customers expecting frequent code changes and updates.

The OTP devices, packaged in plastic packages, permit the user to program them once. In addition to the program memory, the configuration bits must be programmed.



3.0 ARCHITECTURAL OVERVIEW

The high performance of the PIC12C5XX family can be attributed to a number of architectural features commonly found in RISC microprocessors. To begin with, the PIC12C5XX uses a Harvard architecture in which program and data are accessed on separate buses. This improves bandwidth over traditional von Neumann architecture where program and data are fetched on the same bus. Separating program and data memory further allows instructions to be sized differently than the 8-bit wide data word. Instruction opcodes are 12-bits wide making it possible to have all single word instructions. A 12-bit wide program memory access bus fetches a 12-bit instruction in a single cycle. A two-stage pipeline overlaps fetch and execution of instructions. Consequently, all instructions (33) execute in a single cycle (1 μ s @ 4MHz) except for program branches.

The PIC12C508 address 512 x 12 of program memory, the PIC12C509 addresses 1K x 12 of program memory. All program memory is internal.

The PIC12C5XX can directly or indirectly address its register files and data memory. All special function registers including the program counter are mapped in the data memory. The PIC12C5XX has a highly orthogonal (symmetrical) instruction set that makes it possible to carry out any operation on any register using any addressing mode. This symmetrical nature and lack of 'special optimal situations' make programming with the PIC12C5XX simple yet efficient. In addition, the learning curve is reduced significantly.

The PIC12C5XX device contains an 8-bit ALU and working register. The ALU is a general purpose arithmetic unit. It performs arithmetic and Boolean functions between data in the working register and any register file.

The ALU is 8-bits wide and capable of addition, subtraction, shift and logical operations. Unless otherwise mentioned, arithmetic operations are two's complement in nature. In two-operand instructions, typically one operand is the W (working) register. The other operand is either a file register or an immediate constant. In single operand instructions, the operand is either the W register or a file register.

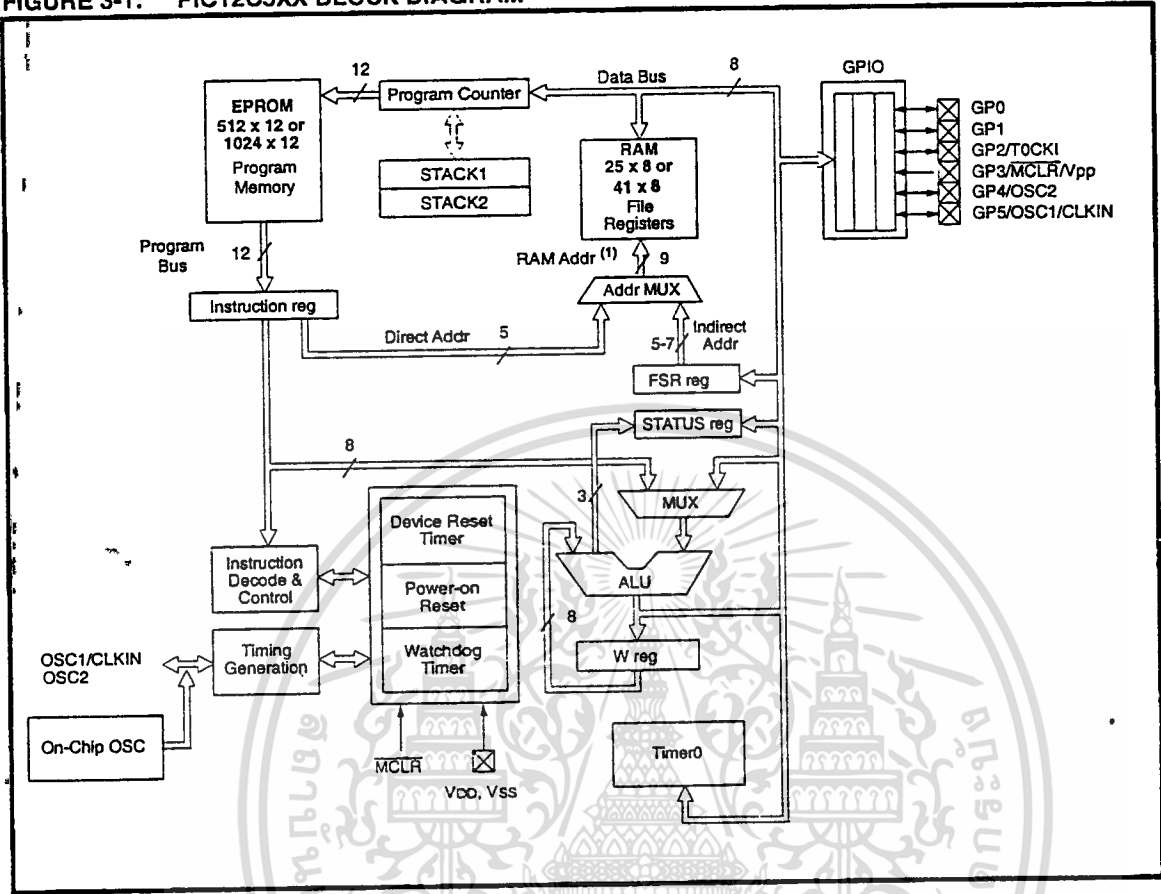
The W register is an 8-bit working register used for ALU operations. It is not an addressable register.

Depending on the instruction executed, the ALU may affect the values of the Carry (C), Digit Carry (DC), and Zero (Z) bits in the STATUS register. The C and DC bits operate as a borrow and digit borrow out bit, respectively, in subtraction. See the SUBWF and ADDWF instructions for examples.

A simplified block diagram is shown in Figure 3-1, with the corresponding device pins described in Table 3-1.

PIC12C5XX

FIGURE 3-1: PIC12C5XX BLOCK DIAGRAM

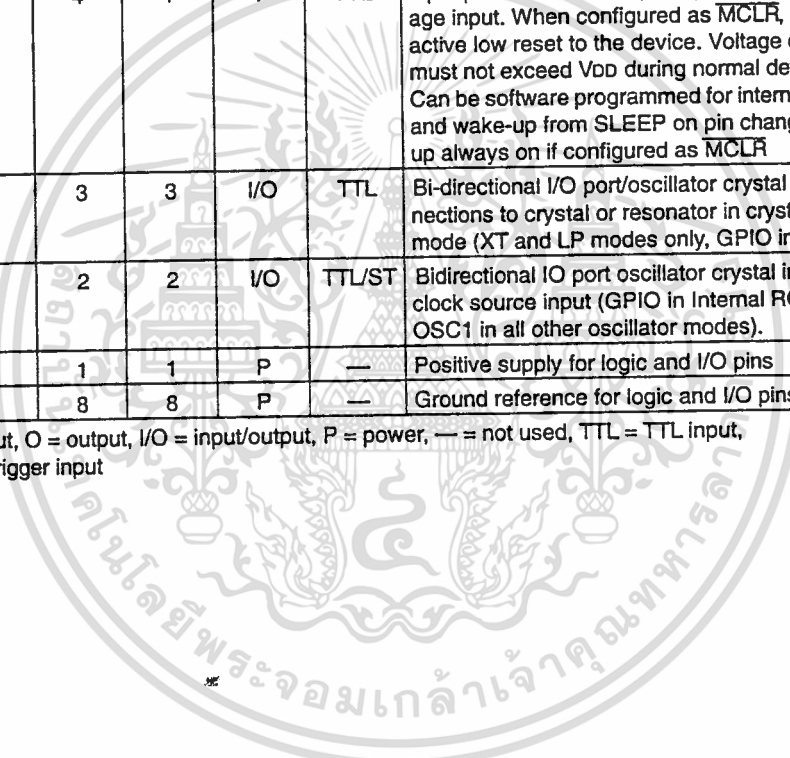


PIC12C5XX

TABLE 3-1: PIC12C5XX PINOUT DESCRIPTION

| Name | DIP Pin # | SOIC Pin # | I/O/P Type | Buffer Type | Description |
|----------------|-----------|------------|------------|-------------|--|
| GP0 | 7 | 7 | I/O | TTL/ST | Bi-directional I/O port/ serial programming clock. Can be software programmed for internal weak pull-up and wake-up from SLEEP on pin change. This buffer is a Schmitt Trigger input when used in serial programming mode. |
| GP1 | 6 | 6 | I/O | TTL/ST | Bi-directional I/O port/ serial programming data. Can be software programmed for internal weak pull-up and wake-up from SLEEP on pin change. This buffer is a Schmitt Trigger input when used in serial programming mode. |
| GP2/T0CKI | 5 | 5 | I/O | ST | Bi-directional I/O port. Can be configured as T0CKI. |
| GP3/MCLR/VPP | 4 | 4 | I | TTL | Input port/master clear (reset) input/programming voltage input. When configured as MCLR, this pin is an active low reset to the device. Voltage on MCLR/VPP must not exceed VDD during normal device operation. Can be software programmed for internal weak pull-up and wake-up from SLEEP on pin change. Weak pull-up always on if configured as MCLR |
| GP4/OSC2 | 3 | 3 | I/O | TTL | Bi-directional I/O port/oscillator crystal output. Connections to crystal or resonator in crystal oscillator mode (XT and LP modes only, GPIO in other modes). |
| GP5/OSC1/CLKIN | 2 | 2 | I/O | TTL/ST | Bidirectional IO port oscillator crystal input/external clock source input (GPIO in Internal RC mode only, OSC1 in all other oscillator modes). |
| VDD | 1 | 1 | P | — | Positive supply for logic and I/O pins |
| VSS | 8 | 8 | P | — | Ground reference for logic and I/O pins |

Legend: I = input, O = output, I/O = input/output, P = power, — = not used, TTL = TTL input, ST = Schmitt Trigger input



PIC12C5XX

3.1 Clocking Scheme/Instruction Cycle

The clock input (OSC1/CLKIN pin) is internally divided by four to generate four non-overlapping quadrature clocks namely Q1, Q2, Q3 and Q4. Internally, the program counter is incremented every Q1, and the instruction is fetched from program memory and latched into instruction register in Q4. It is decoded and executed during the following Q1 through Q4. The clocks and instruction execution flow is shown in Figure 3-2 and Example 3-1.

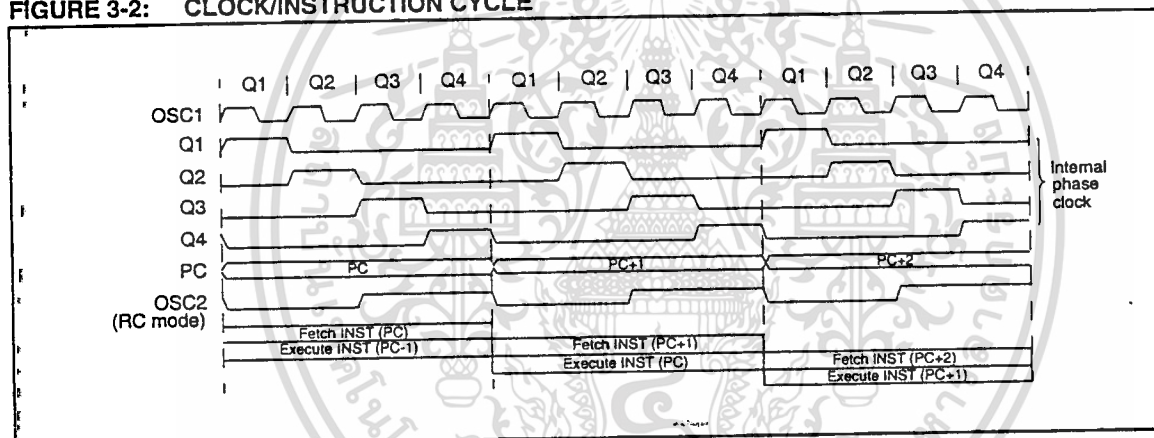
3.2 Instruction Flow/Pipelining

An Instruction Cycle consists of four Q cycles (Q1, Q2, Q3 and Q4). The instruction fetch and execute are pipelined such that fetch takes one instruction cycle while decode and execute takes another instruction cycle. However, due to the pipelining, each instruction effectively executes in one cycle. If an instruction causes the program counter to change (e.g., GOTO) then two cycles are required to complete the instruction (Example 3-1).

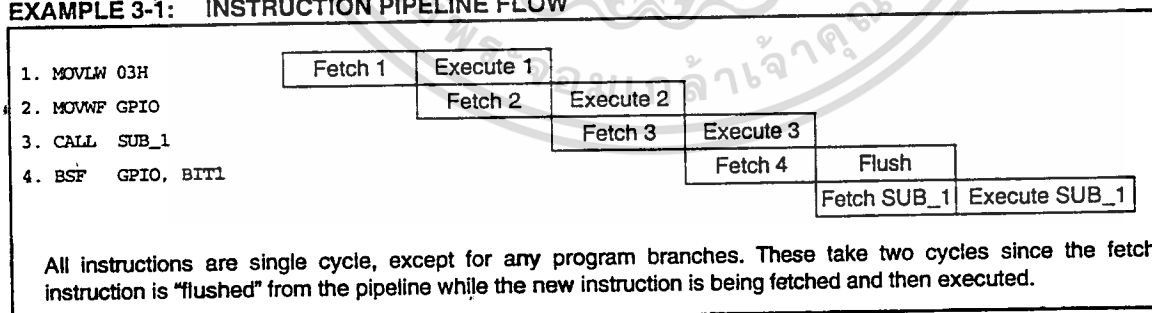
A fetch cycle begins with the program counter (PC) incrementing in Q1.

In the execution cycle, the fetched instruction is latched into the Instruction Register (IR) in cycle Q1. This instruction is then decoded and executed during the Q2, Q3, and Q4 cycles. Data memory is read during Q2 (operand read) and written during Q4 (destination write).

FIGURE 3-2: CLOCK/INSTRUCTION CYCLE



EXAMPLE 3-1: INSTRUCTION PIPELINE FLOW



4.0 MEMORY ORGANIZATION

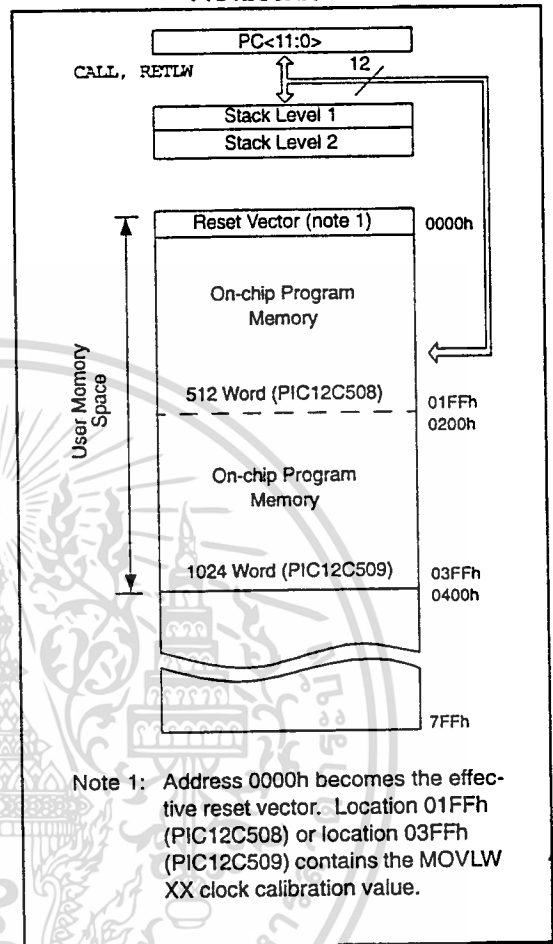
PIC12C5XX memory is organized into program memory and data memory. For devices with more than 512 bytes of program memory, a paging scheme is used. Program memory pages are accessed using one STATUS register bit. For the PIC12C509 with a data memory register file of more than 32 registers, a banking scheme is used. Data memory banks are accessed using the File Select Register (FSR).

4.1 Program Memory Organization

The PIC12C508 and PIC12C509 each have a 12-bit Program Counter (PC) capable of addressing a 2K x 12 program memory space.

Only the first 512 x 12 (0000h-01FFh) for the PIC12C508 and 1K x 12 (0000h-03FFh) for the PIC12C509 are physically implemented. Refer to Figure 4-1. Accessing a location above these boundaries will cause a wrap-around within the first 512 x 12 space (PIC12C508) or 1K x 12 space (PIC12C509). The reset vector is at 0000h. Location 01FFh (PIC12C508) or location 03FFh (PIC12C509) contains the internal clock oscillator calibration value. This value should never be overwritten.

FIGURE 4-1: PROGRAM MEMORY MAP AND STACK FOR THE PIC12C5XX



PIC12C5XX

4.2 Data Memory Organization

Data memory is composed of registers, or bytes of RAM. Therefore, data memory for a device is specified by its register file. The register file is divided into two functional groups: special function registers and general purpose registers.

The special function registers include the TMR0 register, the Program Counter (PC), the Status Register, the I/O registers (ports), and the File Select Register (FSR). In addition, special purpose registers are used to control the I/O port configuration and prescaler options.

The general purpose registers are used for data and control information under command of the instructions.

For the PIC12C508, the register file is composed of 7 special function registers and 25 general purpose registers (Figure 4-2).

For the PIC12C509, the register file is composed of 7 special function registers, 25 general purpose registers, and 16 general purpose registers that may be addressed using a banking scheme (Figure 4-3).

4.2.1 GENERAL PURPOSE REGISTER FILE

The general purpose register file is accessed either directly or indirectly through the file select register FSR (Section 4.7).

FIGURE 4-2: PIC12C508 REGISTER FILE MAP

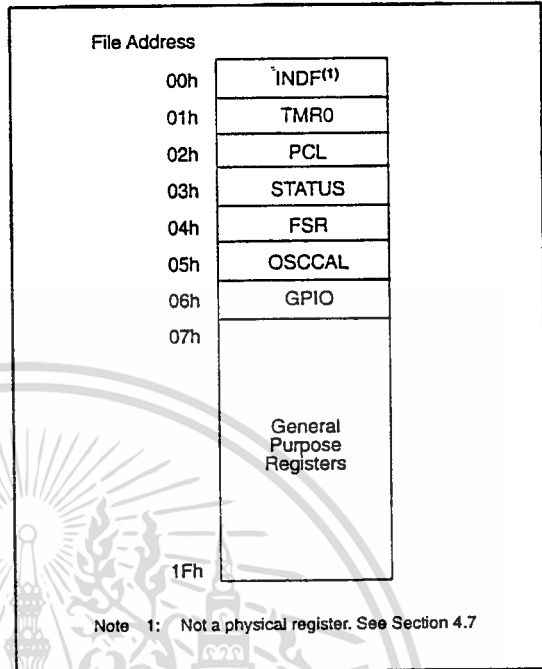
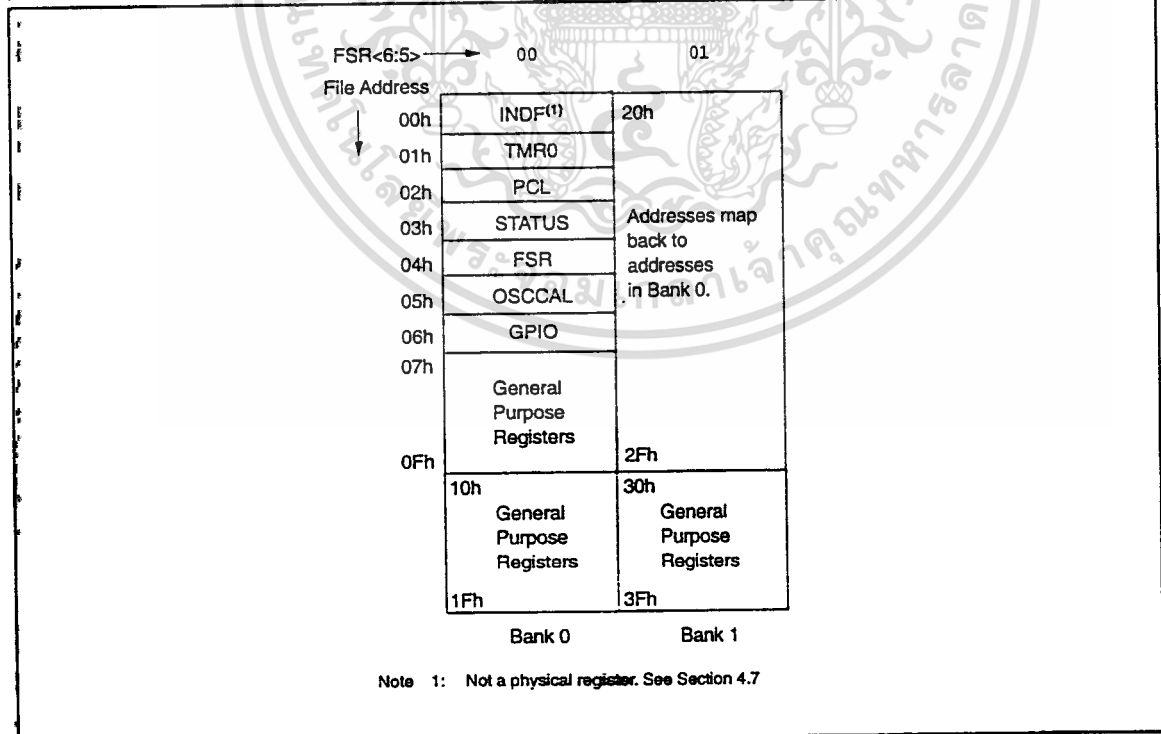


FIGURE 4-3: PIC12C509 REGISTER FILE MAP



PIC12C5XX

4.2.2 SPECIAL FUNCTION REGISTERS

The Special Function Registers are registers used by the CPU and peripheral functions to control the operation of the device (Table 4-1).

The special registers can be classified into two sets. The special function registers associated with the "core" functions are described in this section. Those related to the operation of the peripheral features are described in the section for each peripheral feature.

TABLE 4-1: SPECIAL FUNCTION REGISTER SUMMARY

| Address | Name | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 | Value on Power-On Reset | Value on MCLR and WDT Reset | Value on Wake-up on Pin Change |
|--------------------|--------------|---|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------------------|-----------------------------|--------------------------------|
| N/A | TRIS | I/O control registers | | | | | | | | --11 1111 | --11 1111 | --11 1111 |
| N/A | OPTION | Contains control bits to configure Timer0, Timer0/WDT prescaler, interrupt on change, and weak pull-ups | | | | | | | | 1111 1111 | 1111 1111 | 1111 1111 |
| 00h | INDF | Uses contents of FSR to address data memory (not a physical register) | | | | | | | | x00x x00x | nnnn nnnn | nnnn nnnn |
| 01h | TMR0 | 8-bit real-time clock/counter | | | | | | | | x00x x00x | nnnn nnnn | nnnn nnnn |
| 02h ⁽¹⁾ | PCL | Low order 8 bits of PC | | | | | | | | 1111 1111 | 1111 1111 | 1111 1111 |
| 03h | STATUS | GPWUF | — | PA0 | TO | PD | Z | DC | C | 0001 1xxx | 000q qnnn | 100q qnnn |
| 04h | FSR (12C508) | Indirect data memory address pointer | | | | | | | | 111x x00x | 111n nnnn | 111n nnnn |
| 04h | FSR (12C509) | Indirect data memory address pointer | | | | | | | | 110x x00x | 11nn nnnn | 11nn nnnn |
| 04h | FSR | Indirect data memory address pointer | | | | | | | | 1xxx x00x | 1nnn nnnn | 1nnn nnnn |
| 05h | OSCCAL | CAL7 | CAL6 | CAL5 | CAL4 | — | — | — | — | 0111 ---- | nnnn ---- | nnnn ---- |
| 06h | GPIO | — | — | GP5 | GP4 | GP3 | GP2 | GP1 | GP0 | --xx x00x | --nn nnnn | --nn nnnn |

Legend: Shaded boxes = unimplemented or unused, — = unimplemented, read as '0' (if applicable)
 x = unknown, n = unchanged, q = see the tables in Section 7.7 for possible values.

Note 1: The upper byte of the Program Counter is not directly accessible. See Section 4.5 for an explanation of how to access these bits.

Features

- Complete DTMF Receiver
- Low power consumption
- Internal gain setting amplifier
- Adjustable guard time
- Central office quality
- Power-down mode
- Inhibit mode
- Backward compatible with MT8870C/MT8870C-1

Ordering Information

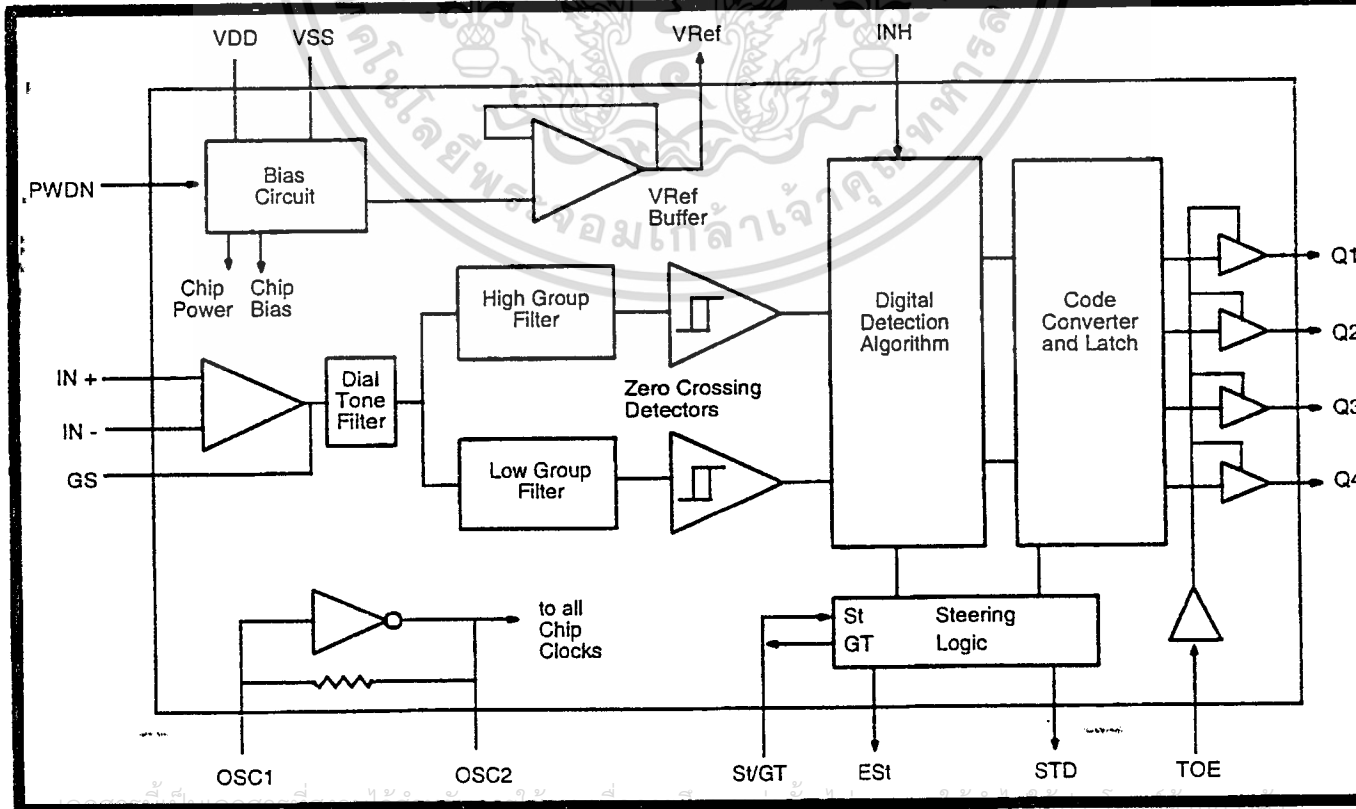
| | |
|------------------|--------------------|
| MT8870DE/DE-1 | 18 Pin Plastic DIP |
| MT8870DC/DC-1 | 18 Pin Ceramic DIP |
| MT8870DS/DS-1 | 18 Pin SOIC |
| MT8870DN/DN-1 | 20 Pin SSOP |
| -40 °C to +85 °C | |

Applications

- Receiver system for British Telecom (BT) or CEPT Spec (MT8870D-1)
- Paging systems
- Repeater systems/mobile radio
- Credit card systems
- Remote control
- Personal computers
- Telephone answering machine

Description

The MT8870D/MT8870D-1 is a complete DTMF receiver integrating both the bandsplit filter and digital decoder functions. The filter section uses switched capacitor techniques for high and low group filters; the decoder uses digital counting techniques to detect and decode all 16 DTMF tone pairs into a 4-bit code. External component count is minimized by on chip provision of a differential input amplifier, clock oscillator and latched three-state bus interface.


Figure 1 - Functional Block Diagram

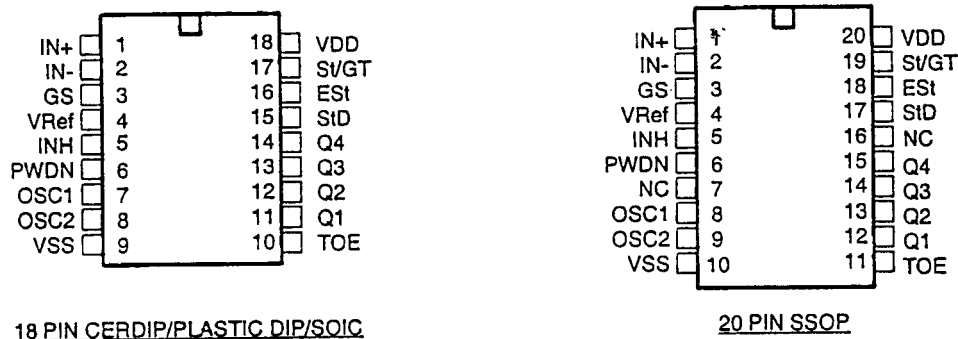


Figure 2 - Pin Connections

Pin Description

| Pin # | | Name | Description |
|-------|-------|------------------|--|
| 18 | 20 | | |
| 1 | 1 | IN+ | Non-Inverting Op-Amp (Input). |
| 2 | 2 | IN- | Inverting Op-Amp (Input). |
| 3 | 3 | GS | Gain Select. Gives access to output of front end differential amplifier for connection of feedback resistor. |
| 4 | 4 | V _{Ref} | Reference Voltage (Output). Nominally V _{DD} /2 is used to bias inputs at mid-rail (see Fig. 6 and Fig. 10). |
| 5 | 5 | INH | Inhibit (Input). Logic high inhibits the detection of tones representing characters A, B, C and D. This pin input is internally pulled down. |
| 6 | 6 | PWDN | Power Down (Input). Active high. Powers down the device and inhibits the oscillator. This pin input is internally pulled down. |
| 7 | 8 | OSC1 | Clock (Input). |
| 8 | 9 | OSC2 | Clock (Output). A 3.579545 MHz crystal connected between pins OSC1 and OSC2 completes the internal oscillator circuit. |
| 9 | 10 | V _{SS} | Ground (Input). 0V typical. |
| 10 | 11 | TOE | Three State Output Enable (Input). Logic high enables the outputs Q1-Q4. This pin is pulled up internally. |
| 11-14 | 12-15 | Q1-Q4 | Three State Data (Output). When enabled by TOE, provide the code corresponding to the last valid tone-pair received (see Table 1). When TOE is logic low, the data outputs are high impedance. |
| 15 | 17 | StD | Delayed Steering (Output). Presents a logic high when a received tone-pair has been registered and the output latch updated; returns to logic low when the voltage on S/VT falls below V _{TS1} . |
| 16 | 18 | EST | Early Steering (Output). Presents a logic high once the digital algorithm has detected a valid tone pair (signal condition). Any momentary loss of signal condition will cause EST to return to a logic low. |
| 17 | 19 | S/VT | Steering Input/Guard time (Output) Bidirectional. A voltage greater than V _{TS1} detected at St causes the device to register the detected tone pair and update the output latch. A voltage less than V _{TS1} frees the device to accept a new tone pair. The GT output acts to reset the external steering time-constant; its state is a function of EST and the voltage on St. |
| 18 | 20 | V _{DD} | Positive power supply (Input). +5V typical. |
| 7, 16 | | NC | No Connection. <small>สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า</small> |

Functional Description

The MT8870D/MT8870D-1 monolithic DTMF receiver offers small size, low power consumption and high performance. Its architecture consists of a bandsplit filter section, which separates the high and low group tones, followed by a digital counting section which verifies the frequency and duration of the received tones before passing the corresponding code to the output bus.

Filter Section

Separation of the low-group and high group tones is achieved by applying the DTMF signal to the inputs of two sixth-order switched capacitor bandpass filters, the bandwidths of which correspond to the low and high group frequencies. The filter section also incorporates notches at 350 and 440 Hz for exceptional dial tone rejection (see Figure 3). Each filter output is followed by a single order switched capacitor filter section which smooths the signals prior to limiting. Limiting is performed by high-gain comparators which are provided with hysteresis to prevent detection of unwanted low-level signals. The outputs of the comparators provide full rail logic swings at the frequencies of the incoming DTMF signals.

Decoder Section

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

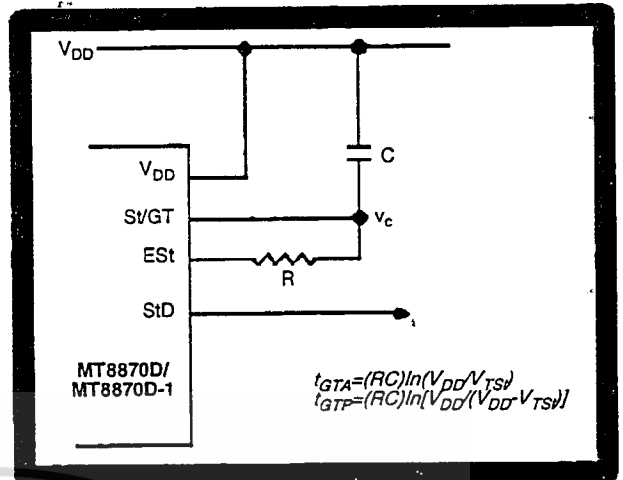


Figure 4 - Basic Steering Circuit

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

Steering Circuit

Before registration of a decoded tone pair, the receiver checks for a valid signal duration (referred to as character recognition condition). This check is performed by an external RC time constant driven by Est. A logic high on Est causes v_c (see Figure 4) to rise as the capacitor discharges. Provided signal

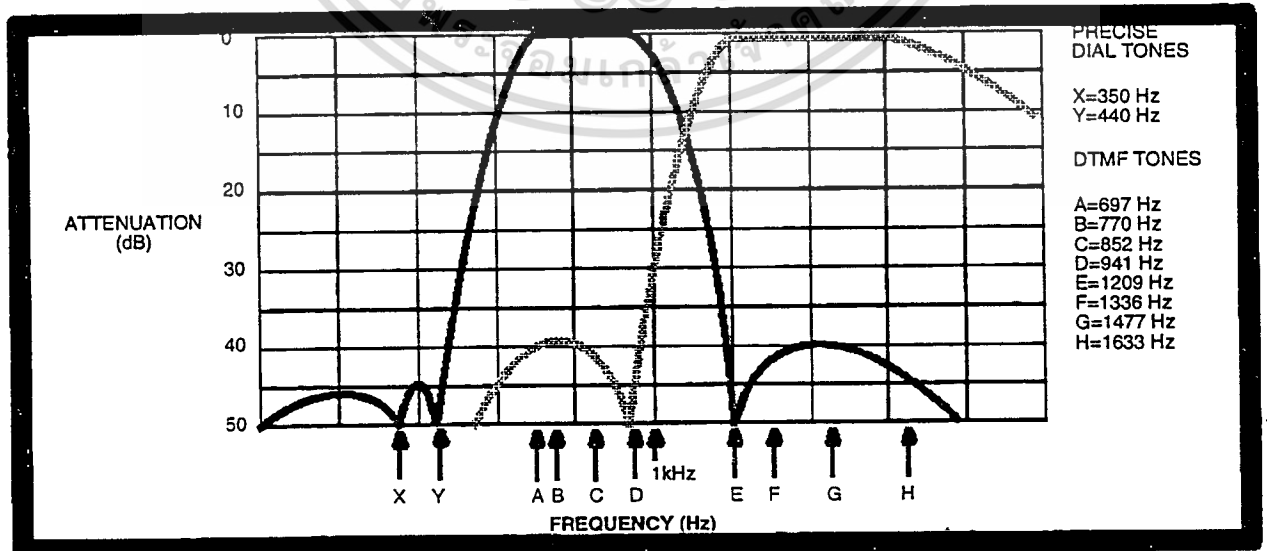


Figure 3 - Filter Response

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

condition is maintained (EST remains high) for the validation period (t_{GTP}), v_c reaches the threshold (V_{TS1}) of the steering logic to register the tone pair, latching its corresponding 4-bit code (see Table 1) into the output latch. At this point the GT output is activated and drives v_c to V_{DD} . GT continues to drive high as long as EST remains high. Finally, after a short delay to allow the output latch to settle, the delayed steering output flag (STD) goes high, signalling that a received tone pair has been registered. The contents of the output latch are made available on the 4-bit output bus by raising the three state control input (TOE) to a logic high. The steering circuit works in reverse to validate the interdigit pause between signals. Thus, as well as rejecting signals too short to be considered valid, the receiver will tolerate signal interruptions (dropout) too short to be considered a valid pause. This facility, together with the capability of selecting the steering time constants externally, allows the designer to tailor performance to meet a wide variety of system requirements.

Guard Time Adjustment

In many situations not requiring selection of tone duration and interdigital pause, the simple steering circuit shown in Figure 4 is applicable. Component values are chosen according to the formula:

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

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

The value of t_{DP} is a device parameter (see Figure 11) and t_{REC} is the minimum signal duration to be recognized by the receiver. A value for C of 0.1 μ F is

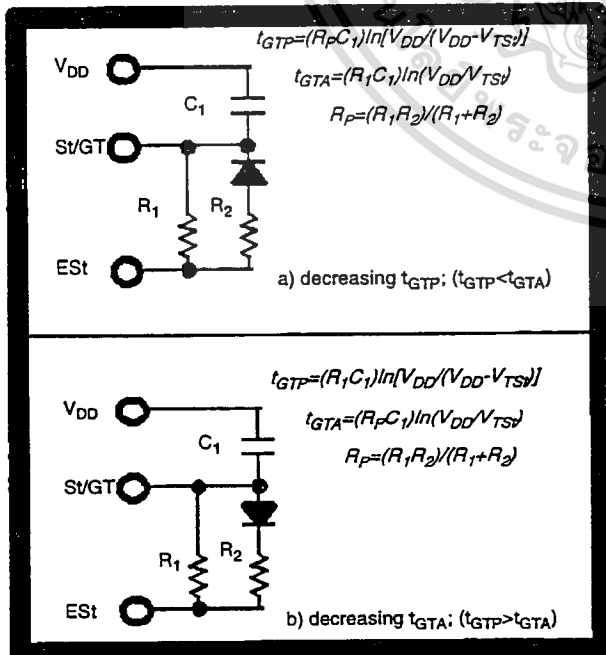


Figure 5 - Guard Time Adjustment

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

Table 1. Functional Decode Table

L=LOGIC LOW, H=LOGIC HIGH, Z=HIGH IMPEDANCE
X = DON'T CARE

recommended for most applications, leaving R to be selected by the designer.

Different steering arrangements may be used to select independently the guard times for tone present (t_{GTP}) and tone absent (t_{GTA}). This may be necessary to meet system specifications which place both accept and reject limits on both tone duration and interdigital pause. Guard time adjustment also allows the designer to tailor system parameters such as talk off and noise immunity. Increasing t_{REC} improves talk-off performance since it reduces the probability that tones simulated by speech will maintain signal condition long enough to be registered. Alternatively, a relatively short t_{REC} with a long t_{DO} would be appropriate for extremely noisy environments where fast acquisition time and immunity to tone drop-outs are required. Design information for guard time adjustment is shown in Figure 5.

Power-down and Inhibit Mode

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

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

Differential Input Configuration

The input arrangement of the MT8870D/MT8870D-1 provides a differential-input operational amplifier as well as a bias source (V_{Ref}) which is used to bias the inputs at mid-rail. Provision is made for connection of a feedback resistor to the op-amp output (GS) for adjustment of gain. In a single-ended configuration, the input pins are connected as shown in Figure 10 with the op-amp connected for unity gain and V_{Ref} biasing the input at $1/2 V_{DD}$. Figure 6 shows the differential configuration, which permits the adjustment of gain with the feedback resistor R_5 .

Crystal Oscillator

The internal clock circuit is completed with the addition of an external 3.579545 MHz crystal and is normally connected as shown in Figure 10 (Single-Ended Input Configuration). However, it is possible to configure several MT8870D/MT8870D-1 devices employing only a single oscillator crystal. The oscillator output of the first device in the chain is coupled through a 30 pF capacitor to the oscillator input (OSC1) of the next device. Subsequent devices are connected in a similar fashion. Refer to Figure 7 for details. The problems associated with unbalanced loading are not a concern with the arrangement shown, i.e., precision balancing capacitors are not required.

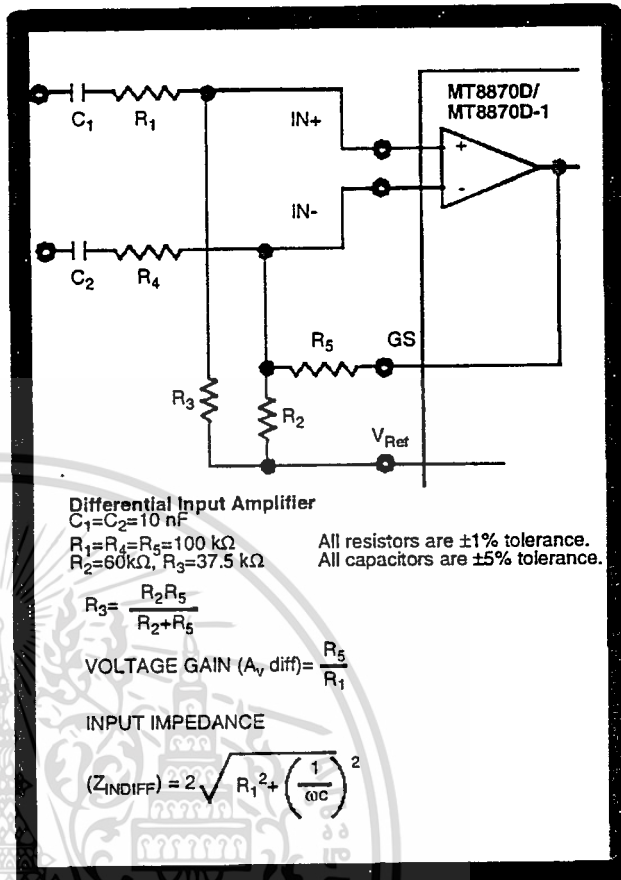


Figure 6 - Differential Input Configuration

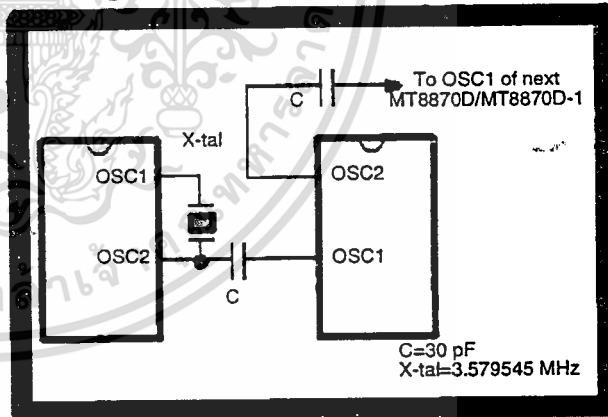


Figure 7 - Oscillator Connection

| Parameter | Unit | Resonator |
|-----------|------|-----------|
| R1 | Ohms | 10.752 |
| L1 | mH | .432 |
| C1 | pF | 4.984 |
| C0 | pF | 37.915 |
| Qm | - | 896.37 |
| Δf | % | ±0.2% |

Table 2. Recommended Resonator Specifications
Note: Qm=quality factor of RLC model, i.e., $1/2\pi fR1C1$.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8870D/MT8870D-1 ISO²-CMOS

Applications

RECEIVER SYSTEM FOR BRITISH TELECOM SPEC POR 1151

The circuit shown in Fig. 9 illustrates the use of MT8870D-1 device in a typical receiver system. BT Spec defines the input signals less than -34 dBm as the non-operate level. This condition can be attained by choosing a suitable values of R_1 and R_2 to provide 3 dB attenuation, such that -34 dBm input signal will correspond to -37 dBm at the gain setting pin GS of MT8870D-1. As shown in the diagram, the component values of R_3 and C_2 are the guard time requirements when the total component tolerance is 6%. For better performance, it is recommended to use the non-symmetric guard time circuit in Fig. 8.

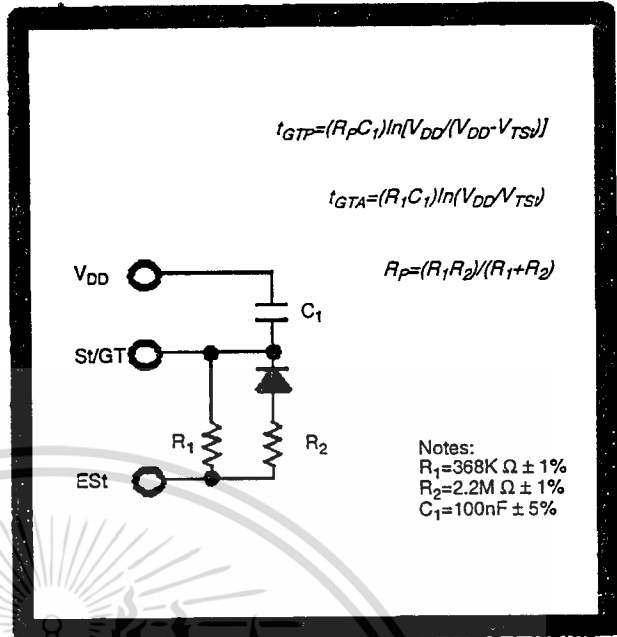


Figure 8 - Non-Symmetric Guard Time Circuit

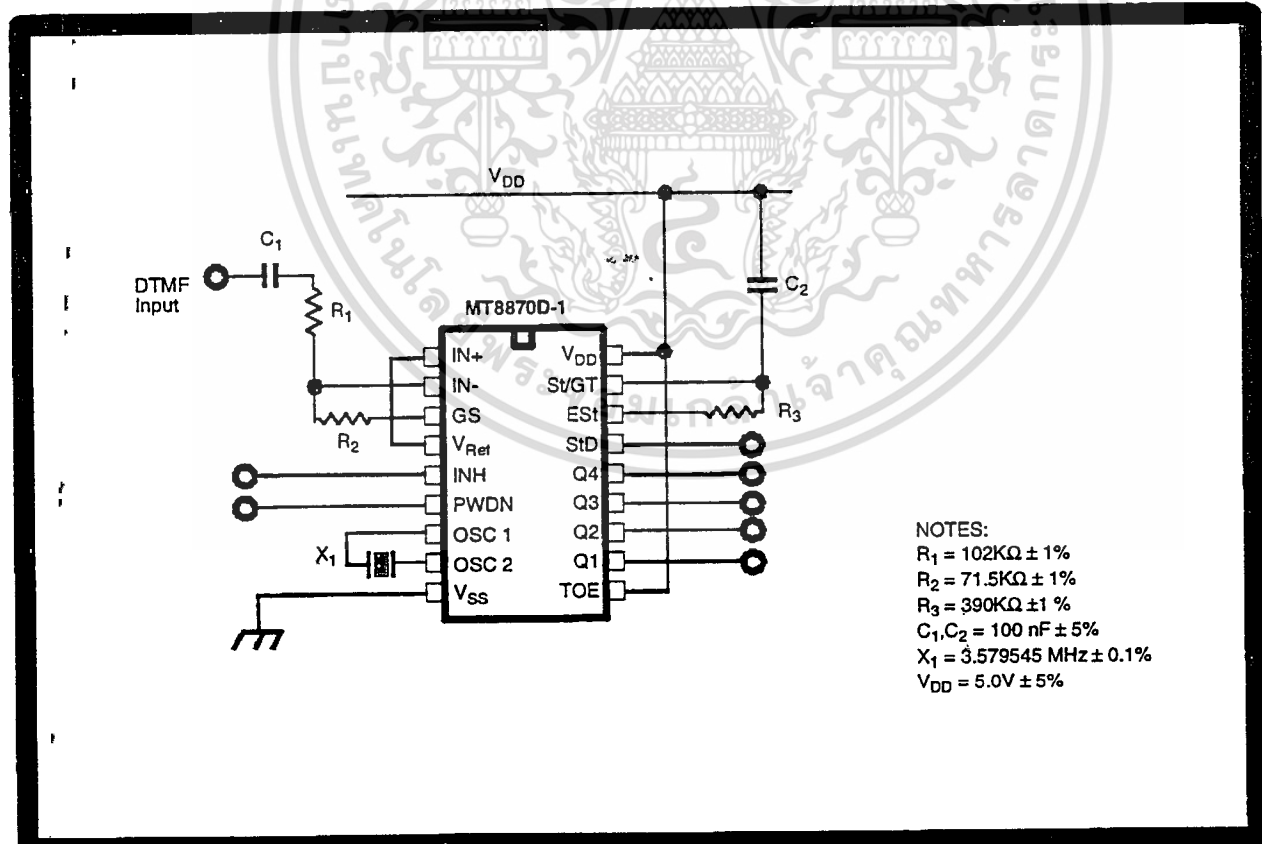


Figure 9 - Single-Ended Input Configuration for BT or CEPT Spec

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Absolute Maximum Ratings[†]

| | Parameter | Symbol | Min | Max | Units |
|---|--|------------------|----------------------|----------------------|-------|
| 1 | DC Power Supply Voltage | V _{DD} | | 7 | V |
| 2 | Voltage on any pin | V _I | V _{SS} -0.3 | V _{DD} +0.3 | V |
| 3 | Current at any pin (other than supply) | I _I | | 10 | mA |
| 4 | Storage temperature | T _{STG} | -65 | +150 | °C |
| 5 | Package power dissipation | P _D | | 500 | mW |

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

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

| | Parameter | Sym | Min | Typ [‡] | Max | Units | Test Conditions |
|---|-------------------------------|-----------------|------|------------------|------|-------|-----------------|
| 1 | DC Power Supply Voltage | V _{DD} | 4.75 | 5.0 | 5.25 | V | |
| 2 | Operating Temperature | T _O | -40 | | +85 | °C | |
| 3 | Crystal/Clock Frequency | f _c | | 3.579545 | | MHz | |
| 4 | Crystal/Clock Freq. Tolerance | Δf _c | | ±0.1 | | % | |

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

DC Electrical Characteristics - V_{DD}=5.0V±5%, V_{SS}=0V, -40°C ≤ T_O ≤ +85°C, unless otherwise stated.

| | Characteristics | Sym | Min | Typ [‡] | Max | Units | Test Conditions |
|---------------------------------------|------------------------------------|----------------------------------|-----------------------|------------------|-----------------------|-------|---|
| 1 S U P P L Y | Standby supply current | I _{DDQ} | | 10 | 25 | μA | PWDN=V _{DD} |
| | Operating supply current | I _{DD} | | 3.0 | 9.0 | mA | |
| | Power consumption | P _O | | 15 | | mW | f _c =3.579545 MHz |
| 4 I N P U T S | High level input | V _{IH} | 3.5 | | | V | V _{DD} =5.0V |
| | Low level input voltage | V _{IL} | | | 1.5 | V | V _{DD} =5.0V |
| | Input leakage current | I _{IH} /I _{IL} | | 0.1 | | μA | V _{IN} =V _{SS} or V _{DD} |
| | Pull up (source) current | I _{SO} | | 7.5 | 20 | μA | TOE (pin 10)=0, V _{DD} =5.0V |
| | Pull down (sink) current | I _{SI} | | 15 | 45 | μA | INH=5.0V, PWDN=5.0V, V _{DD} =5.0V |
| | Input impedance (IN+, IN-) | R _{IN} | | 10 | | MΩ | @ 1 kHz |
| | Steering threshold voltage | V _{TSt} | 2.2 | 2.4 | 2.5 | V | V _{DD} = 5.0V |
| 11 O U T P U T S | Low level output voltage | V _{OL} | | | V _{SS} +0.03 | V | No load |
| | High level output voltage | V _{OH} | V _{DD} -0.03 | | | V | No load |
| | Output low (sink) current | I _{OL} | 1.0 | 2.5 | | mA | V _{OUT} =0.4 V |
| | Output high (source) current | I _{OH} | 0.4 | 0.8 | | mA | V _{OUT} =4.6 V |
| | V _{Ref} output voltage | V _{Ref} | 2.3 | 2.5 | 2.7 | V | No load, V _{DD} = 5.0V |
| | V _{Ref} output resistance | R _{OR} | | 1 | | kΩ | |

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

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8870D/MT8870D-1 ISO²-CMOS

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

| | Characteristics | Sym | Min | Typ [‡] | Max | Units | Test Conditions |
|----|------------------------------|-----------|------|------------------|-----|------------|--|
| 1 | Input leakage current | I_{IN} | | | 100 | nA | $V_{SS} \leq V_{IN} \leq V_{DD}$ |
| 2 | Input resistance | R_{IN} | 10 | | | M Ω | |
| 3 | Input offset voltage | V_{OS} | | | 25 | mV | |
| 4 | Power supply rejection | PSRR | 50 | | | dB | 1 kHz |
| 5 | Common mode rejection | CMRR | 40 | | | dB | $0.75 V \leq V_{IN} \leq 4.25 V$ biased at $V_{Ref}=2.5 V$ |
| 6 | DC open loop voltage gain | A_{VOL} | 32 | | | dB | |
| 7 | Unity gain bandwidth | f_C | 0.30 | | | MHz | |
| 8 | Output voltage swing | V_O | 4.0 | | | V_{pp} | Load $\geq 100 k\Omega$ to V_{SS} @ GS |
| 9 | Maximum capacitive load (GS) | C_L | | | 100 | pF | |
| 10 | Resistive load (GS) | R_L | | | 50 | k Ω | |
| 11 | Common mode range | V_{CM} | 2.5 | | | V_{DD} | No Load |

MT8870D AC Electrical Characteristics - $V_{DD}=5.0V \pm 5\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^{\circ}C \leq T_O \leq +85^{\circ}C$, using Test Circuit shown in Figure 10.

| | Characteristics | Sym | Min | Typ [‡] | Max | Units | Notes* |
|---|---|-----|----------------------|------------------|-----|-------------------|----------------|
| 1 | Valid input signal levels (each tone of composite signal) | | -29 | | +1 | dBm | 1,2,3,5,6,9 |
| | | | 27.5 | | 869 | mV _{RMS} | 1,2,3,5,6,9 |
| 2 | Negative twist accept | | | | 8 | dB | 2,3,6,9,12 |
| 3 | Positive twist accept | | | | 8 | dB | 2,3,6,9,12 |
| 4 | Frequency deviation accept | | $\pm 1.5\% \pm 2 Hz$ | | | | 2,3,5,9 |
| 5 | Frequency deviation reject | | $\pm 3.5\%$ | | | | 2,3,5,9 |
| 6 | Third tone tolerance | | | -16 | | dB | 2,3,4,5,9,10 |
| 7 | Noise tolerance | | | -12 | | dB | 2,3,4,5,7,9,10 |
| 8 | Dial tone tolerance | | | +22 | | dB | 2,3,4,5,8,9,11 |

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

***NOTES**

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

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8870D-1 AC Electrical Characteristics - $V_{DD}=5.0V\pm 5\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^{\circ}C \leq T_O \leq +85^{\circ}C$, using Test Circuit shown in Figure 10.

| | Characteristics | Sym | Min | Typ [‡] | Max | Units | Notes* |
|---|---|-----|----------------------|------------------|-----|-------------------|--|
| 1 | Valid input signal levels (each tone of composite signal) | | -31 | | +1 | dBm | Tested at $V_{DD}=5.0V$ 1,2,3,5,6,9 |
| | | | 21.8 | | 869 | mV _{RMS} | |
| 2 | Input Signal Level Reject | | -37 | | | dBm | Tested at $V_{DD}=5.0V$ 1,2,3,5,6,9 |
| | | | 10.9 | | | mV _{RMS} | |
| 3 | Negative twist accept | | | | 8 | dB | 2,3,6,9,13 |
| 4 | Positive twist accept | | | | 8 | dB | 2,3,6,9,13 |
| 5 | Frequency deviation accept | | $\pm 1.5\% \pm 2$ Hz | | | | 2,3,5,9 |
| 6 | Frequency deviation reject | | $\pm 3.5\%$ | | | | 2,3,5,9 |
| 7 | Third zone tolerance | | | -18.5 | | dB | 2,3,4,5,9,12 |
| 8 | Noise tolerance | | | -12 | | dB | 2,3,4,5,7,9,10 |
| 9 | Dial tone tolerance | | | +22 | | dB | 2,3,4,5,8,9,11 |

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

***NOTES**

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

MT8870D/MT8870D-1 ISO²-CMOS

AC Electrical Characteristics - $V_{DD}=5.0V \pm 5\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^{\circ}C \leq T_o \leq +85^{\circ}C$, using Test Circuit shown in Figure 10.

| | | Characteristics | Sym | Min | Typ [‡] | Max | Units | Conditions |
|---------------------------------|----|--------------------------------------|------------------|--------|------------------|--------|---------|-------------------------------|
| T I M I N G | 1 | Tone present detect time | t_{DP} | 5 | 11 | 14 | ms | Note 1 |
| | 2 | Tone absent detect time | t_{DA} | 0.5 | 4 | 8.5 | ms | Note 1 |
| | 3 | Tone duration accept | t_{REC} | | | 40 | ms | Note 2 |
| | 4 | Tone duration reject | t_{REC} | 20 | | | ms | Note 2 |
| | 5 | Interdigit pause accept | t_{ID} | | | 40 | ms | Note 2 |
| | 6 | Interdigit pause reject | t_{DO} | 20 | | | ms | Note 2 |
| O U T P U T S | 7 | Propagation delay (St to Q) | t_{PQ} | | 8 | 11 | μs | TOE= V_{DD} |
| | 8 | Propagation delay (St to StD) | t_{PSID} | | 12 | 16 | μs | TOE= V_{DD} |
| | 9 | Output data set up (Q to StD) | t_{QStD} | | 3.4 | | μs | TOE= V_{DD} |
| | 10 | Propagation delay (TOE to Q ENABLE) | t_{PTE} | | 50 | | ns | load of 10 k Ω , 50 pF |
| | 11 | Propagation delay (TOE to Q DISABLE) | t_{PTD} | | 300 | | ns | load of 10 k Ω , 50 pF |
| P D W N | 12 | Power-up time | t_{PU} | | 30 | | ms | Note 3 |
| | 13 | Power-down time | t_{PD} | | 20 | | ms | |
| C L O C K | 14 | Crystal/clock frequency | f_C | 3.5759 | 3.5795 | 3.5831 | MHz | |
| | 15 | Clock input rise time | t_{LHCL} | | | 110 | ns | Ext. clock |
| | 16 | Clock input fall time | t_{HLCL} | | | 110 | ns | Ext. clock |
| | 17 | Clock input duty cycle | DC _{CL} | 40 | 50 | 60 | % | Ext. clock |
| | 18 | Capacitive load (OSC2) | C_{LO} | | | 30 | pF | |

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

- *NOTES:**
- Used for guard-time calculation purposes only.
 - These, user adjustable parameters, are not device specifications. The adjustable settings of these minimums and maximums are recommendations based upon network requirements.
 - With valid tone present at input, t_{PU} equals time from PDWN going low until EST going high.

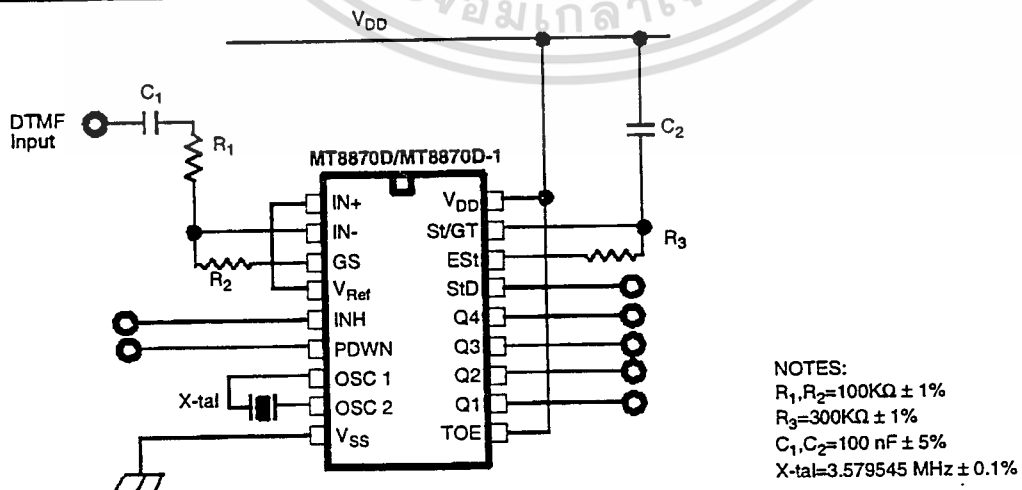
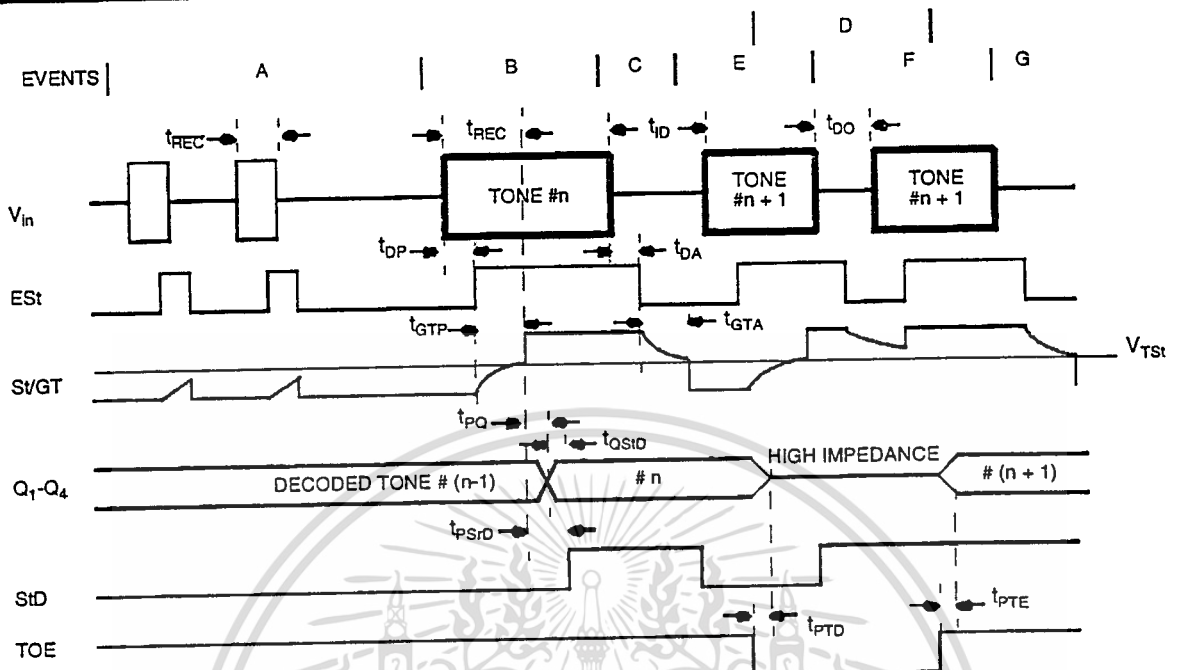


Figure 10 - Single-Ended Input Configuration

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



EXPLANATION OF EVENTS

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

EXPLANATION OF SYMBOLS

- V_{in} DTMF COMPOSITE INPUT SIGNAL.
- ESt EARLY STEERING OUTPUT. INDICATES DETECTION OF VALID TONE FREQUENCIES.
- SV/GT STEERING INPUT/GUARD TIME OUTPUT. DRIVES EXTERNAL RC TIMING CIRCUIT.
- Q₁-Q₄ 4-BIT DECODED TONE OUTPUT.
- SID DELAYED STEERING OUTPUT. INDICATES THAT VALID FREQUENCIES HAVE BEEN PRESENT/ABSENT FOR THE REQUIRED GUARD TIME THUS CONSTITUTING A VALID SIGNAL.
- TOE TONE OUTPUT ENABLE (INPUT). A LOW LEVEL SHIFTS Q₁-Q₄ TO ITS HIGH IMPEDANCE STATE.
- t_{REC} MAXIMUM DTMF SIGNAL DURATION NOT DETECTED AS VALID
- t_{REC} MINIMUM DTMF SIGNAL DURATION REQUIRED FOR VALID RECOGNITION
- t_{ID} MAXIMUM TIME BETWEEN VALID DTMF SIGNALS.
- t_{DO} MAXIMUM ALLOWABLE DROP OUT DURING VALID DTMF SIGNAL.
- t_{DP} TIME TO DETECT THE PRESENCE OF VALID DTMF SIGNALS.
- t_{DA} TIME TO DETECT THE ABSENCE OF VALID DTMF SIGNALS.
- t_{GTP} GUARD TIME, TONE PRESENT.
- t_{GTA} GUARD TIME, TONE ABSENT.

Figure 11 - Timing Diagram

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ISD1400 Series

Single-Chip Voice Record/Playback Devices

16- and 20-Second Durations

FEATURES

- Easy-to-use single-chip voice Record/Playback solution
- High-quality, natural voice/audio reproduction
- Push-button interface
 - Playback can be edge- or level-activated
- Single-chip durations of 16 and 20 seconds
- Automatic power-down mode
 - Enters standby mode immediately following a Record or Playback cycle
 - Standby current 0.5 μ A (typical)
- Zero-power message storage
 - Eliminates battery backup circuits
- Fully addressable to handle multiple messages
- 100-year message retention (typical)
- 100K record cycles (typical)
- On-chip clock source
- No programmer or development system needed
- Single +5 volt power supply
- Available in die form, DIP, and SOIC packaging
- Industrial temperature (-40°C to +85°C) versions available

ISD1400 SERIES SUMMARY

| Part Number | Minimum Duration (Seconds) | Input Sample Rate (KHz) | Typical Filter Pass Band (KHz) |
|-------------|----------------------------|-------------------------|--------------------------------|
| ISD1416 | 16 | 8.0 | 3.3 |
| ISD1420 | 20 | 6.4 | 2.6 |

ISD

GENERAL DESCRIPTION

Information Storage Devices' ISD1400 ChipCorder® Series provides high-quality, single-chip record/playback solutions to short-duration messaging applications. The CMOS devices include an on-chip oscillator, microphone preamplifier, automatic gain control, antialiasing filter, smoothing filter, and speaker amplifier. A minimum record/playback subsystem can be configured with a microphone, a speaker, several passives, two push-buttons, and a power source.

Recordings are stored in on-chip nonvolatile memory cells, providing zero-power message storage. This unique, single-chip solution is made possible through ISD's patented multilevel storage technology. Voice and audio signals are stored directly into memory in their natural form, providing high-quality, solid-state voice reproduction.

DETAILED DESCRIPTION

Speech/Sound Quality

The ISD1400 Series includes devices offered at 6.4 and 8.0 KHz sampling frequencies, allowing the user a choice of speech quality options. The speech samples are stored directly into on-chip nonvolatile memory without the digitization and compression associated with other solutions. Direct analog storage provides a very true, natural sounding reproduction of voice, music, tones, and sound effects not available with most solid-state digital solutions.

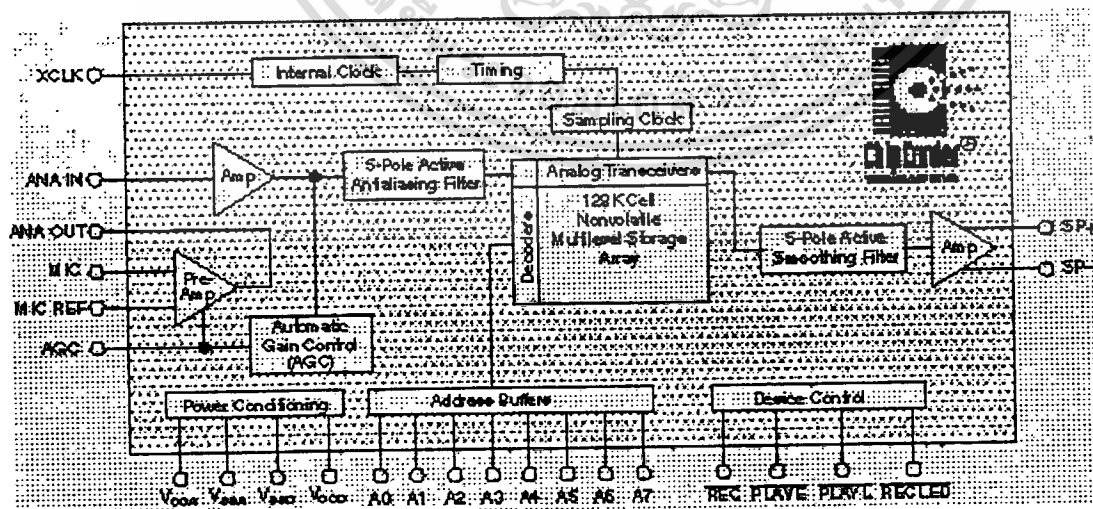
Duration

To meet end system requirements, the ISD1400 Series offers single-chip solutions at 16 and 20 seconds.

EEPROM Storage

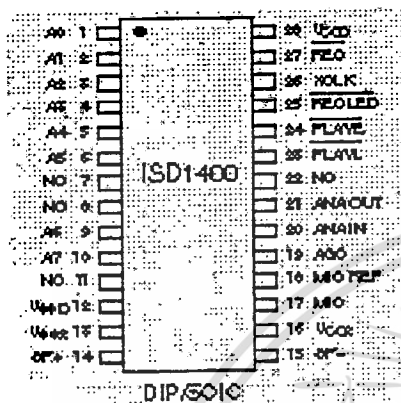
One of the benefits of ISD's ChipCorder technology is the use of on-chip nonvolatile memory, providing zero-power message storage. The message is retained for up to 100 years typically without power. In addition, the device can be re-recorded typically over 100,000 times.

ISD1400 SERIES BLOCK DIAGRAM



Voice Solutions In Silicon™

ISD1400 SERIES PINOUTS



NOTE: NC means Must Not Connect.

The ISD1400 Series storage array has 160 distinct addressable segments, providing the following resolutions. See Chapter 5, Application Information for ISD1400 address tables.

| Part Number | Minimum Duration (Seconds) |
|-------------|----------------------------|
| ISD1416 | 100 ms |
| ISD1420 | 125 ms |

PIN DESCRIPTION

NOTE

The \overline{REC} signal is debounced for 50 ms on the rising edge to prevent a false retriggering from a push-button switch.

Basic Operation

The ISD1400 ChipCorder Series devices are controlled by a single Record signal, \overline{REC} , and either of two push-button control playback signals, \overline{PLAYE} (edge-activated playback), and \overline{PLAYL} (level-activated playback). The ISD1400 parts are configured for simplicity of design in a single-message application. Using the address lines will allow multiple message applications. Device operation is explained on page 2-75.

Automatic Power-Down Mode

At the end of a Playback or Record cycle, the ISD1400 Series devices automatically return to a low-power standby mode, consuming typically 0.5 μ A. During a Playback cycle, the device powers down automatically at the end of the message. During a Record cycle, the device powers down immediately after \overline{REC} is released HIGH.

Addressing (optional)

In addition to providing simple message playback, the ISD1400 Series provides a full addressing capability.

Voltage Inputs (V_{CCA} , V_{CCD})

Analog and digital circuits internal to the ISD1400 Series use separate power buses to minimize noise on the chip. These power buses are brought out to separate pins on the package and should be tied together as close to the supply as possible. It is important that the power supply be decoupled as close as possible to the package.

Ground Inputs (V_{SSA} , V_{SSD})

Similar to V_{CCA} and V_{CCD} , the analog and digital circuits internal to the ISD1400 Series use separate ground buses to minimize noise. These pins should be tied together as close as possible to the device.

Record (\overline{REC})

The \overline{REC} input is an active-LOW Record signal. The device records whenever \overline{REC} is LOW. This signal must remain LOW for the duration of the Recording. \overline{REC} takes precedence over either Playback (\overline{PLAYE} or \overline{PLAYL}) signal. If \overline{REC} is pulled LOW during a Playback cycle, the Playback immediately ceases and Recording begins.

A Record cycle is completed when $\overline{\text{REC}}$ is pulled HIGH or the memory space is filled.

An end-of-message marker (EOM) is internally recorded, enabling a subsequent Playback cycle to terminate appropriately. The device automatically powers down to standby mode when $\overline{\text{REC}}$ goes HIGH.

Playback, Edge-Activated (PLA $\overline{\text{YE}}$)

When a LOW-going transition is detected on this input signal, a Playback cycle begins. Playback continues until an end-of-message (EOM) is encountered or the end of the memory space is reached. Upon completion of the Playback cycle, the device automatically powers down into standby mode. Taking $\overline{\text{PLAYE}}$ HIGH during a Playback cycle will not terminate the current cycle.

Playback, Level-Activated (PLA $\overline{\text{YL}}$)

When this input signal transitions from HIGH to LOW, a Playback cycle is initiated. Playback continues until $\overline{\text{PLAYL}}$ is pulled HIGH, an EOM marker is detected, or the end of the memory space is reached. The device automatically powers down to standby mode upon completion of the Playback cycle.

NOTE

In Playback, if either $\overline{\text{PLAYE}}$ or $\overline{\text{PLAYL}}$ is held LOW during EOM or OVERFLOW, the device will still enter standby and the internal oscillator and timing generator will stop. However, the rising edge of $\overline{\text{PLAYE}}$ and $\overline{\text{PLAYL}}$ are not debounced and any subsequent falling edge (particularly switch bounce) present on the input pins will initiate another Playback.

Record LED Output ($\overline{\text{RECLE}}\overline{\text{D}}$)

The output $\overline{\text{RECLE}}\overline{\text{D}}$ is LOW during a Record cycle. It can be used to drive an LED to provide feedback that a Record cycle is in progress. In addition, $\overline{\text{RECLE}}\overline{\text{D}}$ pulses LOW momentarily when an EOM is encountered in a Playback cycle.

Microphone Input (MIC)

The microphone input transfers its signal to the on-chip preamplifier. An on-chip Automatic Gain Control (AGC) circuit controls the gain of this preamplifier from -15 to 24 dB. An external microphone should be AC coupled to this pin via a series capacitor. The capacitor value, together with the internal 10 K Ohm resistance on this pin, determine the low-frequency cutoff for the ISD1400 Series passband. See Chapter 5, Application Information for additional information on low-frequency cutoff calculations.

Microphone Reference (MIC REF)

The MIC REF input is the inverting input to the microphone preamplifier. This provides a noise-canceling or common-mode rejection input to the device when connected differentially to a microphone.

Automatic Gain Control (AGC)

The AGC dynamically adjusts the gain of the preamplifier to compensate for the wide range of microphone input levels. The AGC allows the full range of sound, from whispers to loud sounds, to be recorded with minimal distortion. The "attack" time is determined by the time constant of a 5 K Ω internal resistance and an external capacitor (C6 on the schematic on page 2-75) connected from the AGC pin to V_{SSA} analog ground. The "release" time is determined by the time constant of an external resistor (R5) and an external capacitor (C6) connected in parallel between the AGC Pin and V_{SSA} analog ground. Nominal values of 470 K Ω and 4.7 μF give satisfactory results in most cases.

Analog Output (ANA OUT)

This pin provides the preamplifier output to the user. The voltage gain of the preamplifier is determined by the voltage level at the AGC pin.

Analog Input (ANA IN)

The ANA IN pin transfers the input signal to the chip for recording. For microphone inputs, the ANA OUT pin should be connected via an external capacitor to the ANA IN pin. This capacitor value, together with the 3.0 K Ω input impedance of ANA IN, is selected to give additional cutoff at the low-frequency end of the voice passband. If the desired input is derived from a source other than a microphone, the signal can be fed, capacitively coupled, into the ANA IN pin directly.

External Clock Input (XCLK)

The external clock input for the ISD1400 devices has an internal pull-down device. The ISD1400 is configured at the factory with an internal sampling clock frequency that guarantees its minimum nominal record/playback time. For instance, an ISD1420 operating within specification will be observed to always have a minimum of 20 seconds of recording time. The sampling frequency is then maintained to a variation of $\pm 2.25\%$ over the commercial temperature and operating voltage ranges, while still maintaining the minimum specified recording duration. This will result in some devices having a few percent more than nominal recording time.

The internal clock has a $\pm 5\%$ tolerance over the industrial temperature and voltage range. A regulated power supply is recommended for industrial temperature parts. If greater precision is required, the device can be clocked through the XCLK pin as follows:

| Part Number | Sample Rate | Required Clock |
|-------------|-------------|----------------|
| ISD1416 | 8.0 KHz | 1024 KHz |
| ISD1420 | 6.4 KHz | 819.2 KHz |

These recommended clock rates should not be varied because the antialiasing and smoothing filters are fixed, and aliasing problems can occur if the sample rate differs from the one recommended. The duty cycle on the input clock is not critical, as the clock is immediately divided by two internally. **IF THE XCLK IS NOT USED, THIS INPUT SHOULD BE CONNECTED TO GROUND.**

Speaker Outputs (SP+, SP-)

The SP+ and SP- pins provide direct drive for loudspeakers with impedances as low as 16 ohms. A single output may be used, but, for direct-drive loudspeakers, the two opposite-polarity outputs provide an improvement in output power of up to four times over a single-ended connection. Furthermore, when SP+ and SP- are used, a speaker-coupling capacitor is not required. A single-ended connection will require an AC-coupling capacitor between the SP pin and the speaker. The speaker outputs are in a high-impedance state during a record cycle, and held at V_{SSA} during Power Down.

Address Inputs (A0-A7)

The Address Inputs have two functions, depending upon the level of the two Most Significant Bits (MSB) of the address.

If either of the two MSBs is LOW, the inputs are **ALL** interpreted as address bits and are used as the start address for the current Record or Playback cycle. The address pins are inputs only and do not output internal address information as the operation progresses. Address inputs are latched by the falling edge of PLAYE, PLAYL, or REC.

OPERATIONAL MODES

The ISD1400 Series is designed with several built-in operational modes provided to allow maximum functionality with a minimum of additional components, described in detail below. The operational modes use the address pins on the ISD1400 devices, but are mapped outside the valid address range. When the two Most Significant Bits

(MSBs) are HIGH (A6 and A7), the remaining address signals are interpreted as mode bits and not as address bits. Therefore, operational modes and direct addressing are *NOT* compatible and cannot be used simultaneously.

There are two important considerations for using operational modes. First, all operations begin initially at address 0, which is the beginning of the ISD1400 address space. Later operations can begin at other address locations, depending on the operational mode(s) chosen. In addition, the address pointer is reset to 0 when the device is changed from Record to Playback but not from Playback to Record when A4 is HIGH in Operational Mode.

Second, an Operational Mode is executed when any of the control inputs, PLAYE, PLAYL, or REC, go LOW and the two MSBs are HIGH. This Operational Mode remains in effect until the next LOW-going control input signal, at which point the current address/mode levels are sampled and executed.

NOTE

The two MSBs are on pins 9 and 10 for each ISD1400 Series device.

OPERATIONAL MODES DESCRIPTION

The Operational Modes can be used in conjunction with a microcontroller, or they can be hard-wired to provide the desired system operation.

A0 — Message Cueing

Message Cueing allows the user to skip through messages, without knowing the actual physical addresses of each message. Each control input LOW pulse causes the internal address pointer to skip to the next message. This mode should be used for Playback only, and is typically used with the A4 Operational Mode.

A1 — Delete EOM Markers

The A1 Operational Mode allows sequentially recorded messages to be combined into a single message with only one EOM marker set at the end of the final message. When this operational mode is configured, messages recorded sequentially are played back as one continuous message.

OPERATIONAL MODES TABLE

| Address/Ctrl (HIGH) | Function | Typical Use | Jointly Compatible* |
|---------------------|------------------------|--|---------------------|
| A0 | Message cueing | Fast-forward through messages | A4 |
| A1 | Delete EOM markers | Position EOM marker at the end of the last message | A3, A4 |
| A2 | Unused | | |
| A3 | Looping | Continuous playback from Address 0 | A1 |
| A4 | Consecutive addressing | Record/Play multiple consecutive messages | A0, A1 |
| A5 | Unused | | |

NOTE: An asterisk (*) indicates additional operational modes which can be used simultaneously with the given mode.

A2 — Unused**A3 — Message Looping**

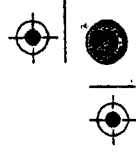
The A3 Operational Mode allows for the automatic, continuously repeated playback of the message located at the beginning of the address space.

A message can completely fill the ISD1400 device and will loop from beginning to end. Pulsing PLAYE will start the Playback and pulsing PLAYL will end the Playback.

A4 — Consecutive Addressing

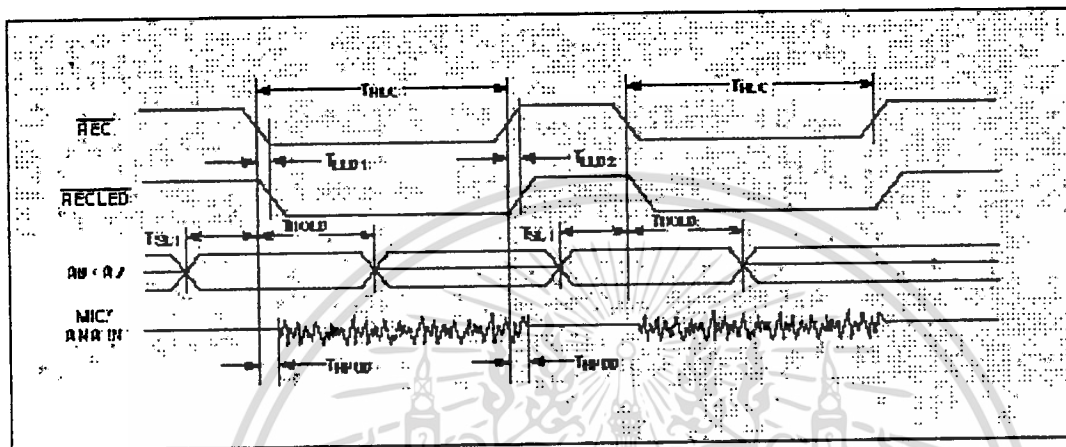
During normal operations, the address pointer will reset when a message is played through to an EOM marker. The A4 Operational Mode inhibits the address pointer reset, allowing messages to be recorded or played back consecutively. When the device is in a static state; i.e., not recording or playing back, momentarily taking this pin LOW will reset the address counter to zero.

A5 — Unused

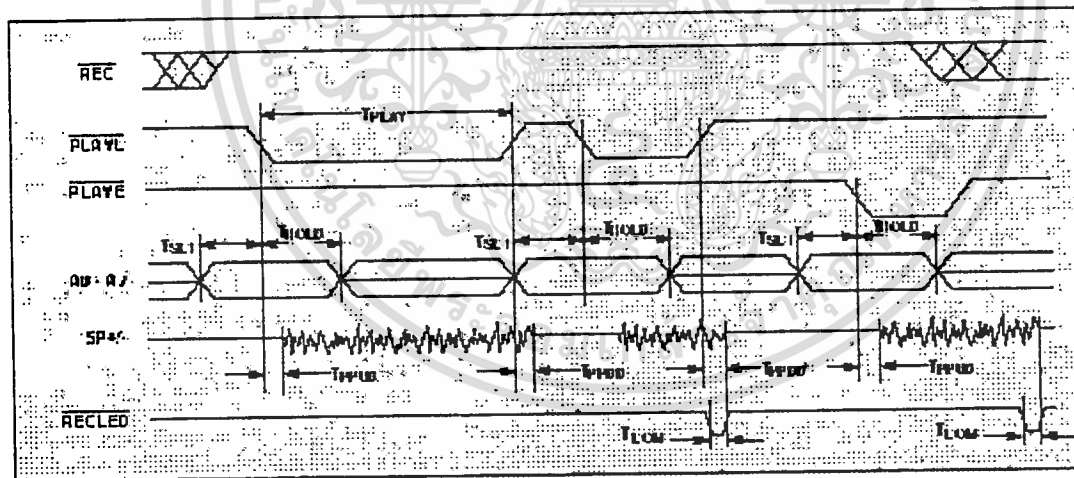


TIMING DIAGRAMS

Record



Playback



- NOTES: 1. REC must be HIGH for the entire duration of a Playback cycle.
 2. RECLEO functions as an EOM during Playback.



Product Data Sheets

ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS
(PACKAGED PARTS)

| Condition | Value |
|---|---|
| Junction temperature | 150° C |
| Storage temperature range | -65° C to +150° C |
| Voltage applied to any pin | (V _{SS} - 0.3 V) to (V _{CC} + 0.3 V) |
| Voltage applied to any pin (Input current limited to ±20 mA) | (V _{SS} - 1.0 V) to (V _{CC} + 1.0 V) |
| Lead temperature (soldering - 10 seconds) | 300° C |
| V _{CC} - V _{SS} | -0.3 V to + 7.0 V |

NOTE: Stresses above those listed may cause permanent damage to the device. Exposure to the absolute maximum ratings may affect device reliability. Functional operation is not implied at these conditions.

OPERATING CONDITIONS
(PACKAGED PARTS)

| Condition | Value |
|--|------------------|
| Commercial operating temperature range ⁽¹⁾ | 0° C to +70° C |
| Industrial operating temperature ⁽¹⁾ | -40° C to +85° C |
| Supply voltage (V _{CC}) ⁽²⁾ | +4.5 V to +5.5 V |
| Ground voltage (V _{SS}) ⁽³⁾ | 0 V |

NOTES: 1. Case temperature.
2. V_{CC} = V_{VCCA} = V_{VCCD}.
3. V_{SS} = V_{VSSA} = V_{VSSD}.

DC PARAMETERS (PACKAGED PARTS)

| Symbol | Parameters | Min ⁽²⁾ | Typ ⁽¹⁾ | Max ⁽²⁾ | Units | Conditions |
|-------------------|-------------------------------------|--------------------|--------------------|--------------------|-------|---|
| V _{IL} | Input Low Voltage | | | 0.8 | V | |
| V _{IH} | Input High Voltage | 2.4 | | | V | |
| V _{OL} | Output Low Voltage | | | 0.4 | V | I _{OL} = 4.0 mA |
| V _{OH} | Output High Voltage | 2.4 | | | V | I _{OH} = -1.6 mA |
| I _{CC} | V _{CC} Current (Operating) | | 15 | 30 | mA | V _{CC} = 5.5 V ⁽³⁾ , R _{EXT} = ∞ |
| I _{SB} | V _{CC} Current (Standby) | | 0.5 | 10 | μA | (3) (4) |
| I _{IL} | Input Leakage Current | | | ±1 | μA | --- |
| I _{ILPD} | Input Current HIGH w/Pull Down | | | 130 | μA | Force V _{CC} ⁽⁵⁾ |
| R _{EXT} | Output Load Impedance | 16 | | | Ω | Speaker Load |
| R _{MIC} | Preamp In Input Resistance | 4 | 9 | 17 | kΩ | Pins 17, 18 |

ISD

กิตติกรรมประกาศ

โครงการนี้สำเร็จได้ด้วยความช่วยเหลือจากบุคคลดังต่อไปนี้

ขอขอบคุณ

- | | | |
|------------------|-------------------|---|
| 1. ผศ.ดร. ไกรสิน | ส่งวัฒนา | ที่ให้คำปรึกษา, เอื้อเพื่ออุปกรณ์และสถานที่ทำงาน |
| 2. คุณ เสกสรร | ชื่นเทียนคต | ที่ให้ความเอื้อเฟื้อใน การยืมอุปกรณ์และให้คำแนะนำ |
| 3. คุณ จิราภรณ์ | หลอดแก้วทองแดง | ที่ให้ความช่วยเหลือในการบันทึกเสียงพูด |
| 4. คุณ กอบกฤษ | โชติเรืองประเสริฐ | ที่ให้ความช่วยเหลือในการพิสูจน์อักษร |



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บรรณานุกรม

- [1] ธวัชชัย เลื่อนฉวี “เทคโนโลยีโทรศัพท์” สำนักพิมพ์บัณฑิตการพิมพ์ พิมพ์ครั้งที่ 3,พ.ศ. 2533
- [2] “โทรศัพท์แบบกดปุ่ม” วารสารเคมีคอนคัคเตอร์ อิเลคทรอนิกส์ ปีที่ 3 ฉบับที่ 6 , มิถุนายน พ.ศ. 2521
- [3] ศศ.สมยศ จุณณะปิยะ, การใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล MCS-51,พิมพ์ครั้งที่1 ,พ.ศ.2537
- [4] สุนทร วิทูรพจน์,การใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล8051,สำนักพิมพ์ซีเอ็ดยูเคชั่นจำกัด(มหาชน) , พ.ศ.2537
- [5] สุนทร วิทูรพจน์, การโปรแกรมภาษาแอสเซมบลี ของ ไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล8051,สำนักพิมพ์ซีเอ็ดยูเคชั่นจำกัด(มหาชน) , พ.ศ.2537
- [6] ประเมษฐ์ ประณยานันท์ , ปิยพงศ์ เผ่าวิช, คู่มือและการประยุกต์ใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์ MCS-51 , สำนักพิมพ์ซีเอ็ดยูเคชั่นจำกัด(มหาชน), พ.ศ.2536
- [7] อ.บัณฑิต จามรภูติ, คู่มือการใช้ Protel for Windows , สำนักพิมพ์ซีเอ็ดยูเคชั่นจำกัด(มหาชน) , พิมพ์ครั้งที่ 1 , พ.ศ.2540
- [8] ศิริชัย บุญบางยาง , วิโรจน์ พลสูงเนิน , ถวิล พึ่งมา , มนูญ สุขเกษม , “เครื่องบันทึกการใช้งานโทรศัพท์อัตโนมัติ” การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 18 , หน้า 548 - 555 , พฤศจิกายน พ.ศ. 2538