



เครื่องหุ้มสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ  
PRIVATE AUTOMATIC BRANCE EXCHANGE  
FOR APARTMENT.



- 1 คค 2539  
วัน เดือน ปี.....  
เลขทะเบียน..... 038060  
เลขเรียกหนังสือ..... T 39080 ๒/2๒๓

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรอุตสาหกรรมศาสตรบัณฑิต  
สาขาวิชาเทคโนโลยีโทรคมนาคม  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง  
ปีการศึกษา 2539

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้ง 038060

เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ  
PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE  
FOR APARTMENT.



ปริญญาานิพนธ์สำหรับอุตสาหกรรมศาสตร์บัณฑิต  
สาขาวิชาเทคโนโลยีโทรคมนาคม  
คณะวิศวกรรมศาสตร์  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง  
ปีการศึกษา 2539

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญาานิพนธ์ ปีการศึกษา 2539

ภาควิชาเทคนิคอุตสาหกรรม

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง เครื่องผสมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

ผู้จัดทำ

1. นายยิ่งศักดิ์ ประเสริฐศิลป์ 38012064
2. นายสุกิจ ลุ่งใหญ่ 38012077
3. นายสุทธิ พานิชการ 38012078



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

PRIVATE AUTOMATIC BRANCE EXCHANGE FOR APARTMENT.

นายย้งศักดิ์ ประเสริฐศิลป์ 38012064

นายสุกิจ ลุ่งใหญ่ 38012077

นายสุทธิ พานิชการ 38012078

โครงการได้รับการตรวจสอบแล้ว พร้อมทั้งจะทำการสอบได้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

**เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ**  
**PRIVATE AUTOMATIC BRANCH EXCHANGE**  
**FOR APARTMENT.**

โดย นายยิ่งศักดิ์ ประเสริฐศิลป์  
นายสุกิจ ลุ่งใหญ่  
นายสุทธิ พานิชการ  
อาจารย์ที่ปรึกษา ผศ.วิชัย สุรพัฒน์  
ปีการศึกษา 2539

**บทคัดย่อ**

ปริญญานิพนธ์นี้ เป็นการพัฒนาเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ ที่สามารถขยายระบบ จากโทรศัพท์สายนอก 1 คู่สาย ออกเป็น 6 คู่สายภายใน เพื่อใช้ในสำนักงานขนาดเล็ก หรือห้องเช่า เป็นต้น ทำให้เป็นการประหยัดค่าเช่าคู่สายโทรศัพท์ โดยที่ผู้ใช้โทรศัพท์สามารถติดต่อโดยตรงกับโทรศัพท์เครื่องต่าง ๆ ได้ โดยไม่ต้องผ่านพนักงานต่อสาย (Operator) และยังสามารถติดต่อกันเองระหว่างเครื่องโทรศัพท์สายในด้วยกัน การควบคุมการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์นี้ ใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์ (Microcontroller) มาควบคุมการทำงาน ทำให้ควบคุมการทำงานได้ถูกต้องรวดเร็ว และสามารถพัฒนาระบบการทำงานต่างๆ ได้โดยง่าย โดยอาศัยการพัฒนาโปรแกรมควบคุมการทำงาน

**ABSTRACT**

This project is study about the "Private Automatic Branch Exchange for Apartment." (PABX) that can extend from one line to six lines to use in small office or apartment. By using PABX, it can decrease the cost such as the installation. The user can directly contact to the other users without an operator and contact one-by-one the internal line. The PABX is controlled by microcontroller (MCS-51) . Thus, it will operate rapidly and can be easily develop. The function can be applied by developing operation-controlled programs.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อ	I
สารบัญรูป	II
สารบัญตาราง	III
บทที่ 1 บทนำ	1
บทที่ 2 ทฤษฎีและการหลักการ	2
บทที่ 3 รายละเอียดในการออกแบบ การสร้าง และการทำงานของวงจร	32
บทที่ 4 การทดลองและผลการทดลอง	52
บทที่ 5 บทสรุปและวิจารณ์	56
ภาคผนวก ก. โปรแกรมการทำงานเครื่องชุดสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ	57
ภาคผนวก ข. Data Sheet	114
กิตติกรรมประกาศ	
บรรณานุกรม	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สารบัญรูป

หน้า

รูปที่ 2.1	บล็อกไดอะแกรมของระบบการสื่อสารทางโทรศัพท์	2
รูปที่ 2.2	ภาคส่งแบบคาร์บอน (Carbon Transmitter)	3
รูปที่ 2.3	ภาครับ (Receiver)	3
รูปที่ 2.4	Telephone Hybrid	4
รูปที่ 2.5	Hybrid (Transmit)	5
รูปที่ 2.6	Hybrid (Receive)	5
รูปที่ 2.7	Ringling Voltage for the Telephone Set	6
รูปที่ 2.8	Dial Pulse	7
รูปที่ 2.9	พัลส์ที่เกิดขึ้นเมื่อหมุนเลข 4	8
รูปที่ 2.10	แสดงหน้าปัดของโทรศัพท์แบบกดปุ่ม และความถี่ที่ใช้	9
รูปที่ 2.11	กระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์	10
รูปที่ 2.12	วงจร Ringing	13
รูปที่ 2.13	Flow Chart แสดงการทำงานของโทรศัพท์	14
รูปที่ 2.14	E&M Lead Interface Arrangements (Type 1, 2)	16
รูปที่ 2.15	E&M Lead Interface Arrangements (Type 3, 5)	17
รูปที่ 2.16	การติดต่อผ่าน Truck ของ Switching 2 ขุมสาย	18
รูปที่ 2.17	Common Channel Signaling (CCS)	18
รูปที่ 2.18	Loop or Dial Pulse Signaling	20
รูปที่ 2.19	Telephone Exchange	22
รูปที่ 2.20	Mesh Shaped Network	24
รูปที่ 2.21	Star Shaped Network	26
รูปที่ 2.22	ข่ายสายท้องถิ่น	27
รูปที่ 2.23	ข่ายสายท้องถิ่นในเมืองใหญ่	28
รูปที่ 2.24	ระเบียบการเชื่อมต่อกับ Central Office	29
รูปที่ 2.25	การเชื่อมต่อระหว่าง Central Office	31
รูปที่ 3.1	บล็อกไดอะแกรมของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ	32

รูปที่ 3.2 วงจรกำเนิดสัญญาณให้หมุนใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ 33 ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 3.3 วงจรกำเนิดสัญญาณไม่วาง	34
รูปที่ 3.4 วงจรกำเนิดสัญญาณเรียกกลับ	35
รูปที่ 3.5 วงจรสัญญาณกระดิ่ง	36
รูปที่ 3.6 วงจรส่วนติดต่อกายนอก	38
รูปที่ 3.7 วงจรถอดรหัส DTMF	40
รูปที่ 3.8 วงจรขับรีเลย์	41
รูปที่ 3.9 วงจรเมตริกซ์สวิตช์	42
รูปที่ 3.10 วงจรส่วนติดต่อกายใน	43
รูปที่ 3.11 วงจรตอบรับอัตโนมัติ	44
รูปที่ 3.12 วงจรส่วนภาคจ่ายไฟ	46
รูปที่ 3.13 ภาพถ่ายต้นแบบเครื่องโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ	51
รูปที่ 4.1 รูปสัญญาณความถี่ 400 เฮิร์ตซ์ ระดับสัญญาณ 5 Vp-p	52
รูปที่ 4.2 รูปสัญญาณขณะที่ไม่มีสัญญาณ (ดับ)	53
รูปที่ 4.3 รูปสัญญาณความถี่ 400 เฮิร์ตซ์ ระดับสัญญาณ 60 Vp-p	53

## สารบัญตาราง

	หน้า
ตารางที่ 2.1 แสดงความถี่ และระยะเวลาการทำงานของสัญญาณต่างๆ	21
ตารางที่ 2.2 แสดงค่า $n$ เมื่อใช้การเชื่อมต่อแบบ Mesh Shaped Network	25
ตารางที่ 3.1 แสดงค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่างๆ	39



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 1

### บทนำ

เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติคือ เครื่องที่ใช้สำหรับขยายกลุ่มสายขององค์การโทรศัพท์จากภายนอกให้สามารถนำมาใช้ภายในได้มากขึ้น และอำนวยความสะดวกในการใช้งานจึงใช้ระบบอัตโนมัติ โดยไม่ต้องผ่านพนักงานต่อสาย คือ ผู้ใช้โทรศัพท์ทั้งภายใน และภายนอกเป็นผู้แจ้งให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ทราบว่าต้องการติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์หมายเลขใดเท่านั้น หลังจากนั้นเครื่องชุมสายโทรศัพท์จะทำหน้าที่ตัดต่อสายให้เองอัตโนมัติ

#### 1.1 คุณสมบัติของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

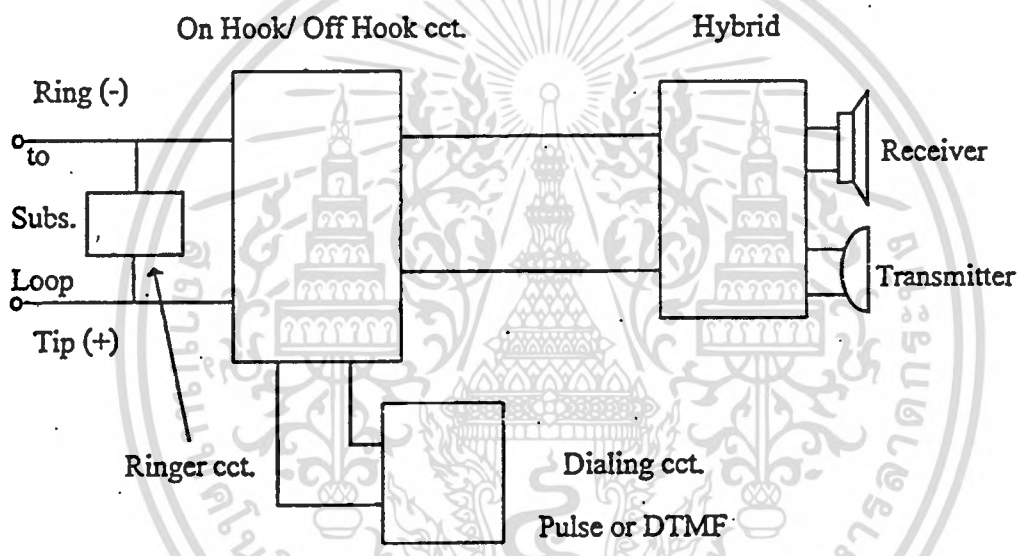
1. ขยายกลุ่มสายโทรศัพท์ของเลขหมายโทรศัพท์เดิม 1 กลุ่มสายภายนอก ให้ผู้เช่าสามารถใช้ได้ถึง 6 กลุ่มสายภายใน
2. สามารถใช้กับเครื่องโทรศัพท์แบบกดปุ่ม ซึ่งให้กำเนิดสัญญาณแบบ DTMF โดยไม่ต้องดัดแปลงเครื่องโทรศัพท์แต่อย่างใด
3. สามารถติดต่อเข้ามาจากสายนอก โดยกดหมายเลขเดิม 7 ตัว แล้วจะมีสัญญาณให้กดเลขหมายเพิ่ม ต่อจากนั้นให้กดหมายเลขเพิ่มอีก 1 ตัว คือ 1 ถึง 6 เพื่อต่อเข้ายังเครื่องลูกหมายเลข 1 ถึง 6 ตามลำดับ
4. เครื่องลูกสามารถต่อออกสายนอกได้โดยกดหมายเลข 9 เพื่อทำการโอนสายนอกขององค์การโทรศัพท์ ต่อเข้ากับเครื่องลูกโดยตรง
5. เครื่องลูกสามารถติดต่อกันเองภายในได้ โดยกดหมายเลข 1 ถึง 6 เพื่อติดต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ภายในหมายเลข 1 ถึง 6 ตามลำดับ
6. เครื่องภายในอื่นที่ไม่ใช่กลุ่มสนทนา ไม่สามารถดักฟังได้

## บทที่ 2

### ทฤษฎีและหลักการ

#### 2.1 ความรู้เบื้องต้นเกี่ยวกับโทรศัพท์

##### 1. องค์ประกอบของระบบโทรศัพท์



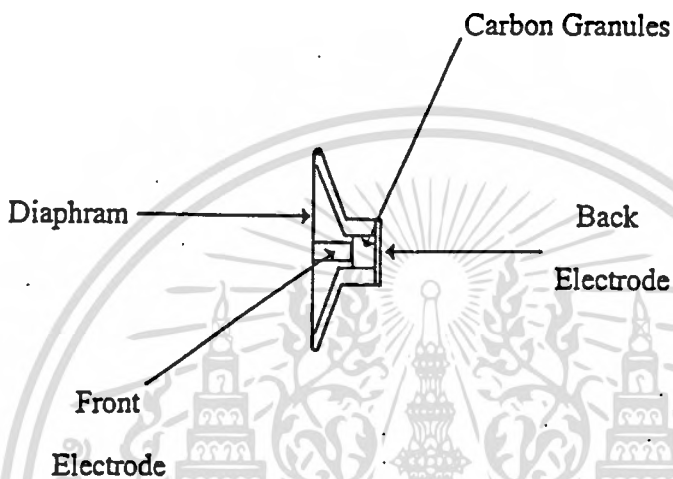
รูปที่ 2.1 บล็อกโคอะแตรมของระบบการสื่อสารทางโทรศัพท์ .

##### 1.1 ภาคส่งโทรศัพท์ (Telephone Transmitter)

เครื่องโทรศัพท์นั้นจำเป็นที่จะต้องใช้ ภาคส่งที่มีประสิทธิภาพ และความไวสูง เราจึงใช้ ภาคส่งแบบคาร์บอน (Carbon Transmitter) ซึ่งประกอบด้วยชิ้นส่วนเล็กๆ ของคาร์บอน (เรียกว่า Carbon Granule) แผ่นคาร์บอนอิเล็กโทรด (Carbon Electrode) 2 แผ่น และไดอะแฟรม (Diaphragm) ดังแสดงตามรูปที่ 2.2

หลักการทำงานของภาคส่งคาร์บอนอธิบายได้คือ เมื่อคลื่นเสียงกระทบกับแผ่น ไดอะแฟรม จะทำให้แผ่น ไดอะแฟรมสั่นไปมา พลังงานเสียงก็จะเปลี่ยนเป็นพลังงานกล ในตำแหน่งที่ เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า แผ่น ไมวารณี่ใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

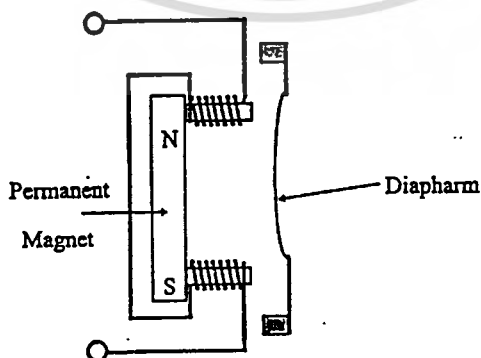
ไดอะแฟรมถูกกดจะทำให้อิเล็กโทรดแผ่นหน้าเคลื่อนที่เข้าเป็นผลทำให้ผงถ่าน (Carbon Granule) ถูกอัดติดกันมากยิ่งขึ้น การอัดตัวของผงถ่านนี้จะทำให้ความต้านทานระหว่างแผ่นอิเล็กโทรดทั้งสองมีค่าลดลง ในทางตรงกันข้ามเมื่อแผ่นไดอะแฟรมเคลื่อนที่ออก ก็จะเป็นผลทำให้อิเล็กโทรดแผ่นหน้าเคลื่อนที่ออกด้วย จึงทำให้ความต้านทานของภาคส่งเพิ่มขึ้น เมื่อเอาแบตเตอรี่ต่อเข้าระหว่างแผ่น



รูปที่ 2.2 ภาคส่งแบบคาร์บอน (Carbon Transmitter)

อิเล็กโทรดทั้งสอง กระแสไฟตรงจะไหลผ่านผงถ่าน และเนื่องจากความต้านทานของภาคส่งมีการเปลี่ยนแปลงเมื่อได้รับสัญญาณเสียง ดังนั้นกระแสที่ไหลผ่านภาคส่งจะเปลี่ยนแปลงไปด้วย นั่นคือพลังงานเสียงสามารถเปลี่ยนเป็นพลังงานไฟฟ้าได้

1.2 ภาครับโทรศัพท์ (Telephone Receiver)



รูปที่ 2.3 ภาครับ (Receiver)

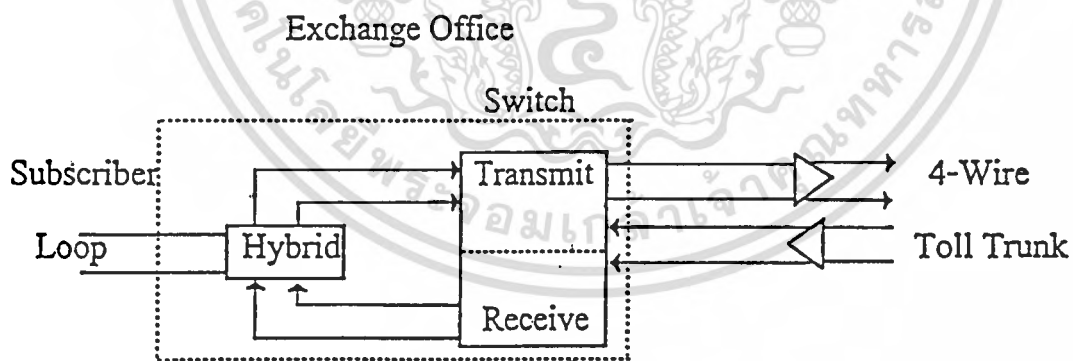
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับบริการเชิงงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หลักการของภาครับดังแสดงตามรูปที่ 2.3 อธิบายได้คือ มีขดลวดพันอยู่ที่ขั้วทั้งสองของ

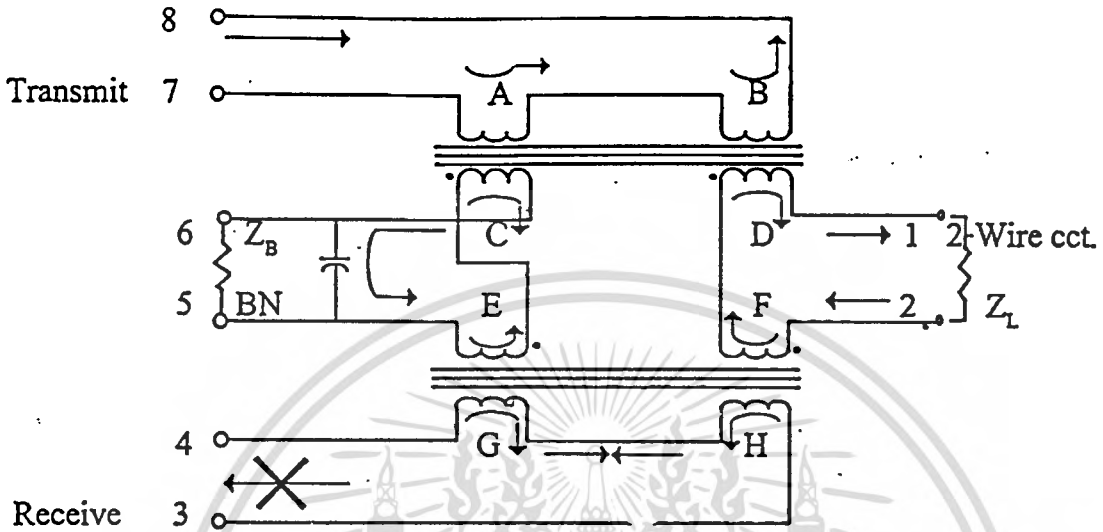
แม่เหล็กถาวรที่ต่อกันแบบอนุกรม แต่ขดลวดจะพันกลับทิศทางกัน แม่เหล็กถาวรนี้จะมีอำนาจแม่เหล็กดึงดูดแผ่นไดอะแฟรมเข้ามาเมื่อมีกระแสไฟฟ้สลับ (Speech Current) ไหลผ่านขดลวด ก็จะมีผลทำให้เกิดเส้นแรงแม่เหล็กขึ้น ทิศทางของเส้นแรงแม่เหล็ก จะมีทิศทางตรงกันข้ามกับทิศทางของกระแสไฟฟ้าที่ไหลในวงจร ซึ่งอาจจะไปเสริม หรือต้านเส้นแรงแม่เหล็กของแม่เหล็กถาวร แผ่นไดอะแฟรมก็จะเคลื่อนที่เข้าหรือออกตามขนาด และความถี่ของ Speech Current ซึ่งจะมีผลทำให้เกิดคลื่นเสียงที่มีขนาด และความถี่เท่ากับ Speech Current ที่ไหลเข้ามาในวงจร คลื่นเสียงที่เกิดขึ้นนั้นย่อมจะมีการสูญเสียไปบ้าง เนื่องจากมีการเปลี่ยนรูปพลังงานดังนั้น เอาท์พุทของคลื่นเสียงจะน้อยกว่า อินพุทของพลังงานไฟฟ้าที่ได้รับที่ภาครับ

### 1.3 ภาคไฮบริดของโทรศัพท์ (Telephone Hybrid)

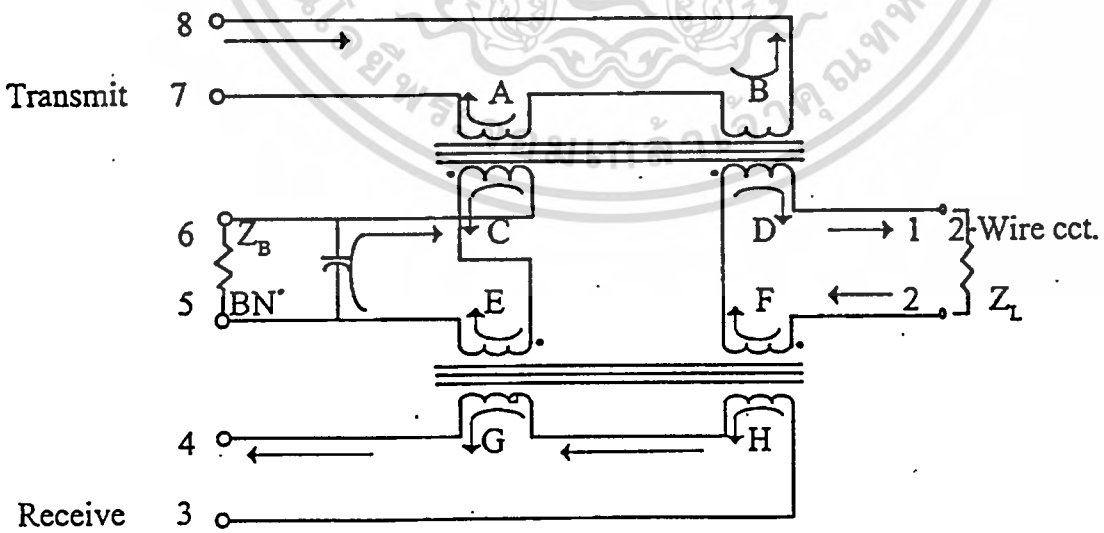
อุปกรณ์ไฮบริดใช้ในการเชื่อมต่อภาคส่ง (Transmitter) กับภาครับ (Receiver)



รูปที่ 2.4 Telephone Hybrid



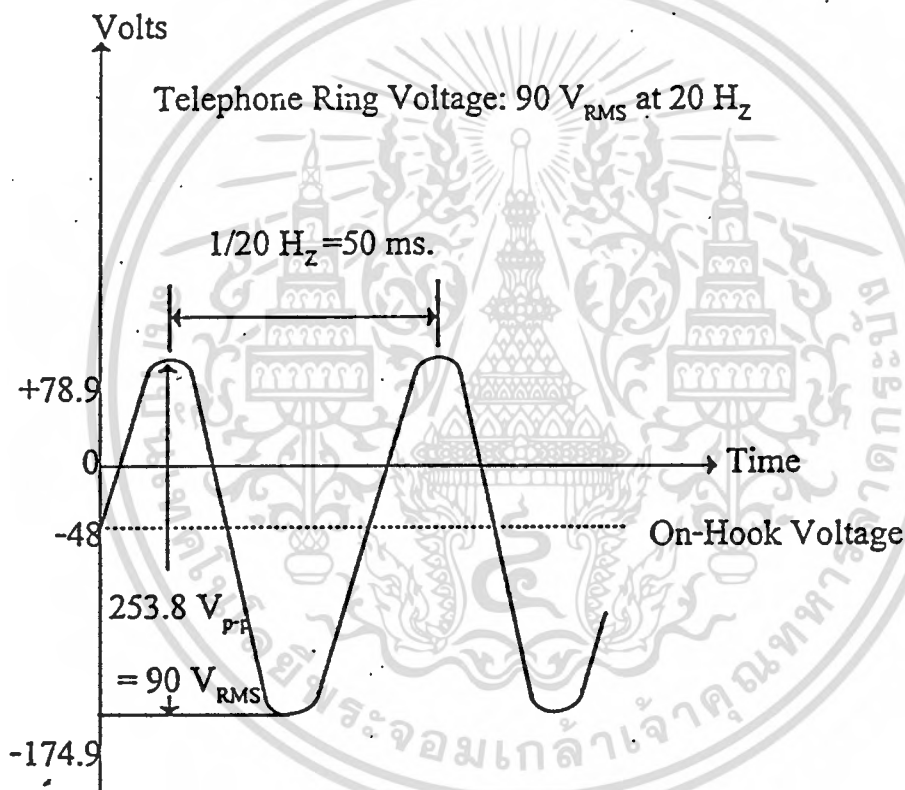
รูปที่ 2.5 Hybrid (Transmit)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 2.6 Hybrid (Receive) นั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 1.4 ไซด์โทน (Side Tone)

วงจรสมดุอยู่ใน Hybrid จะทำหน้าที่ปรับระดับของเสียงที่สะท้อน (Feedback) กลับจาก ไมโครโฟนมาสู่หูฟังเสียงที่สะท้อนกลับมานี้เรียกว่า Side Tone ถ้าขนาดของ Side Tone ดังเกินไป ผู้พูดจะได้ยินเสียงที่ตนเองพูดชัดเจน ซึ่งอาจจะทำให้ไม่ได้ยินเสียงที่คู่สนทนาพูด หรือ ได้ยินไม่ชัด ได้ ในทางกลับกันถ้าขนาดของ Side Tone เบาเกินไปผู้พูดจะต้องพูดดังขึ้นเพื่อให้ได้ยินเสียงตนเอง



รูปที่ 2.7 Ringing Voltage for the Telephone Set

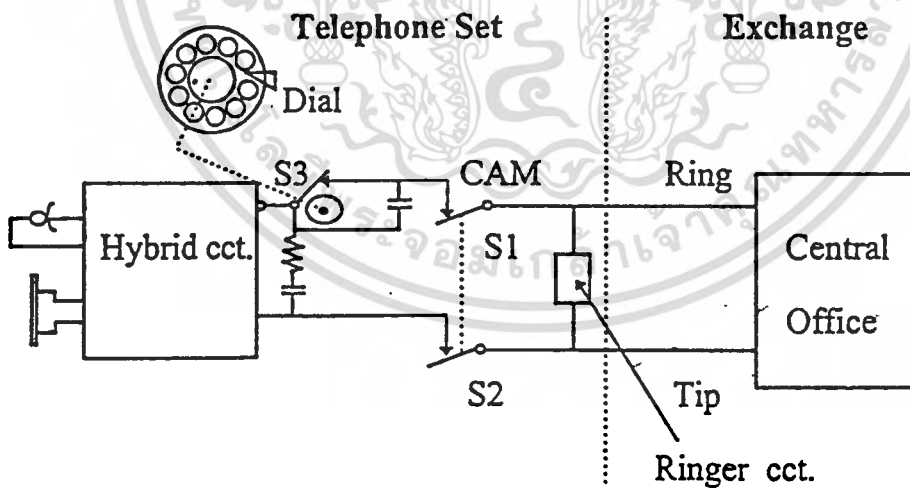
#### 1.5 วงจรเป็นหมายเลขโทรศัพท์ (Dialing Circuit)

หน้าปัดของเครื่องโทรศัพท์ที่ใช้กับชุมสายโทรศัพท์อัตโนมัติ ปัจจุบันมีอยู่ 2 แบบคือ แบบ หมุน (Rotary Dial) ซึ่งการหมุนจะทำให้เกิดพัลส์ขึ้น เป็นจำนวนเท่ากับเลขหมายที่หมุน และ แบบ

กดปุ่ม (Push Button) ซึ่งใช้กรรมวิธีของ Dual Tone Multi-Frequency (DTMF) ในการส่งเลขหมาย เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า โทรศัพท์  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 1.5.1 หน้าปิดแบบหมุน

เมื่อผู้เรียกยกปากพูดหูฟัง (Handset) ขึ้นจากที่รองรับ (Cradle) ทำให้ Hook Switch (S1 และ S2 ตามรูปที่ 2.8) ปิดวงจรของสายเส้น Tip (T) และ Ring (R) ซึ่งเป็นผลทำให้ครบวงจรของ Relay Coil ในชุมสายโทรศัพท์ อุปกรณ์สวิตช์ในชุมสายโทรศัพท์ก็จะส่งสัญญาณ Dial Toneมายังเครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียก เพื่อเป็นสัญญาณแสดงให้ผู้เรียกทราบว่าเริ่มหมุนเลขหมายได้แล้ว และชุมสายโทรศัพท์ก็พร้อมที่จะรับเลขหมายที่ผู้เรียกหมุน เมื่อผู้เรียกหมุนเลขหมายใดเลขหมายหนึ่งเมื่อหมุนเสร็จแล้ว และปล่อยมือ หน้าปิดของเครื่องโทรศัพท์จะหมุนกลับที่เดิม ในขณะที่หน้าปิดหมุนกลับที่เดิม จะมีผลคือทำให้ลูกเบี้ยว (Cam) หมุนตาม การหมุนของลูกเบี้ยวนี้จะทำให้ Contact S3 เปิดและปิดวงจรเป็นจำนวนครั้งเท่ากับเลขหมายที่หมุน การที่ Contact S3 ปิดวงจร จะทำให้กระแสไหลได้ ซึ่งเรียกว่ากระแส Impulse และเมื่อ Contact S3 เปิดวงจร กระแสก็จะหยุดไหล การที่กระแสไหลและหยุดไหลนี้ มีผลทำให้เกิดพัลส์ขึ้น และจำนวนพัลส์ที่เกิดขึ้นก็จะมีจำนวนเท่ากับเลขหมายที่หมุนเช่น หมุนเลข 1 จะเกิด 1 พัลส์ หมุนเลข 5 จะเกิด 5 พัลส์ และหมุนเลข 0 จะเกิด 10 พัลส์ เป็นต้น



รูปที่ 2.8 Dial Pulse

ความเร็วหน้าปิด (Dial Speed) ของเครื่องโทรศัพท์ก็มีความสำคัญที่จะต้องกำหนดให้อยู่ในมาตรฐาน ซึ่งประกอบด้วยความเร็วของกระแส Impulse อัตราส่วนการตัด-ต่อ (Break-Make) และการคำนวณว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

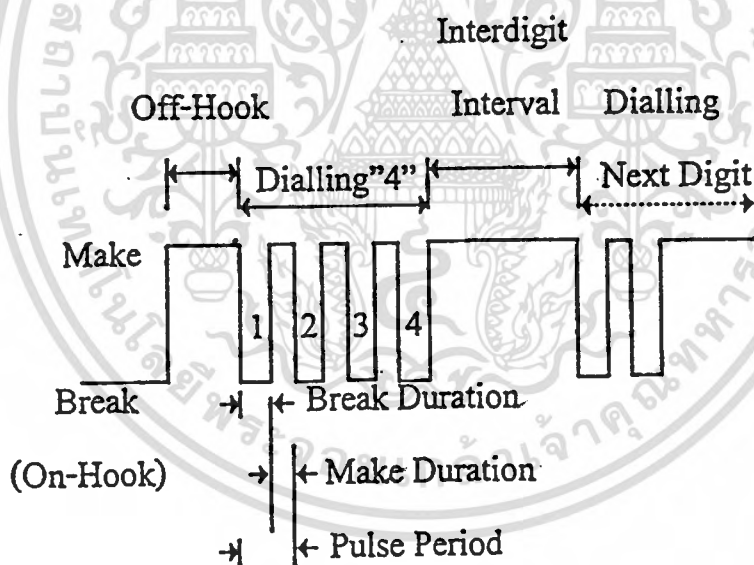
Ratio) ของ Contact และช่วงเวลาหยุดระหว่างเลขหมาย (Interdigit Interval) ตามปกติแล้วความเร็วของกระแส Impulse จะใช้อยู่ 2 ค่า คือ 10 และ 20 IPS (Impulse per Second) ส่วนค่ามาตรฐานสำหรับส่วนการตัด-ต่อ จะมีค่าเท่ากับ 2:1 ซึ่งหมายความว่า Contact จะต้องตัดวงจรเป็นเวลา 2 หน่วยเวลา และต้องต่อวงจรเป็นเวลา 1 หน่วยเวลา

ในกรณีที่ความเร็วของ Impulse เป็น 10 IPS ก็จะทำให้ได้ค่าของ Pulse Period เป็น 100 ms นั่นคือ

ช่วงเวลาของการตัดวงจร (Break) =  $100 \text{ ms} \times 2/3 = 66.6 \text{ ms}$

ช่วงเวลาของการต่อวงจร (Make) =  $100 \text{ ms} \times 1/3 = 33.3 \text{ ms}$

ส่วนช่วงเวลาหยุดระหว่างเลขหมาย โดยทั่วไปมีค่าเป็น 700 ms แต่ก็อาจใช้ได้ในช่วงตั้งแต่ 600 ms ถึง 900 ms



รูปที่ 2.9 พัลส์ที่เกิดขึ้นเมื่อหมุนเลข 4

### 1.5.2 หน้าปัดแบบกดปุ่ม

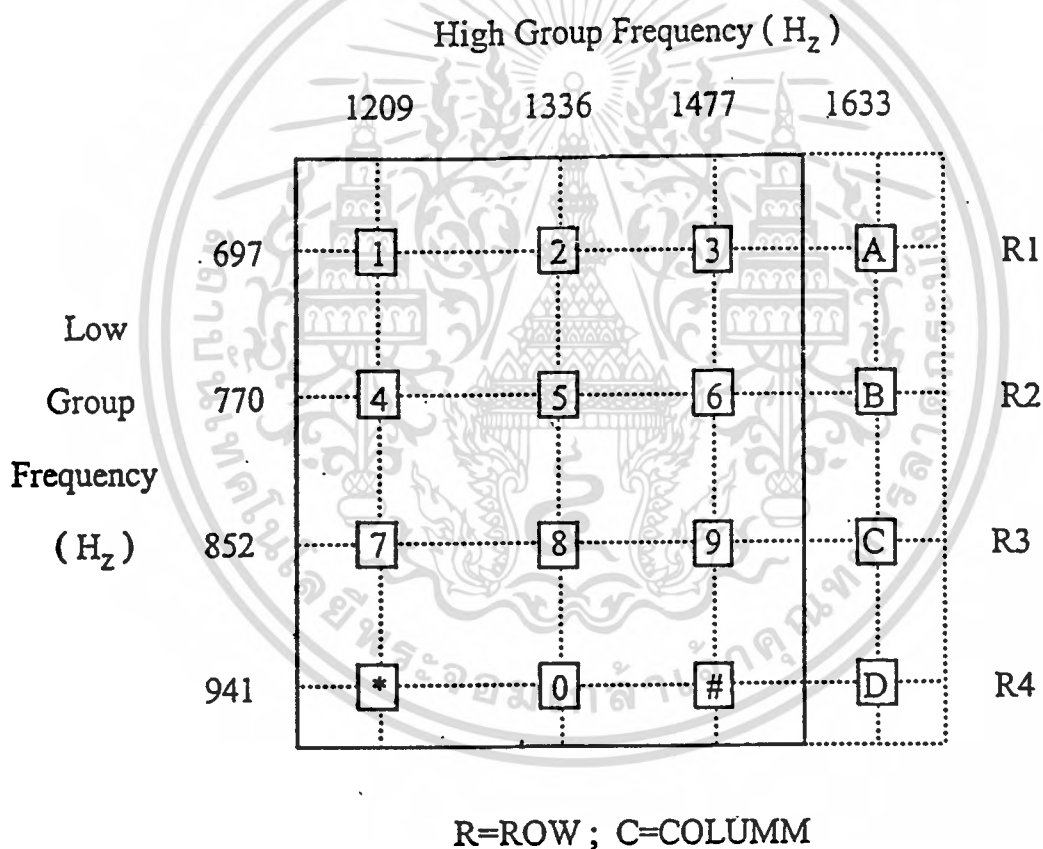
เครื่องโทรศัพท์ที่มีหน้าปัดเป็นแบบกดปุ่ม และใช้กรรมวิธีของ DTMF ในการส่งเลขหมาย โทรศัพท์นั้น โดยทั่วไปหน้าปัดจะมี 12 ปุ่ม แบ่งเป็น 4 แถว และ 3 หลัก และในเครื่องโทรศัพท์บางแบบอาจจะมีถึง 16 ปุ่ม โดยเพิ่มหลักที่ 4 ขึ้นมาอีกดังแสดงตามรูปที่ 2.10 ความถี่ที่ใช้ในแต่ละแถวการค้ำ

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

และหลักจะมีความถี่ต่างกัน ความถี่ของทั้ง 4 แถวเรียกว่าเป็นกลุ่มความถี่สูง (High Group Frequency)

การกดปุ่มที่เลขหมายใดๆ จะทำให้วงจรอิเล็กทรอนิกส์ภายในเครื่องโทรศัพท์ผลิตความถี่ออกมา 2 ความถี่ เช่น เมื่อกดเลข 5 ความถี่ที่ผลิตออกมาคือ 770 เฮิรตซ์ และ 1,226 เฮิรตซ์ เป็นต้น

มาตรฐานของความถี่ที่ใช้ และตำแหน่งของเลขหมายต่างๆ จะถูกจัดให้มีลักษณะดังแสดงตามรูปที่ 2.10 สำหรับความผิดพลาดที่ยอมรับให้เกิดขึ้นได้จะเป็น 1.5 เปอร์เซ็นต์ สำหรับการผลิตความถี่ และ 2 เปอร์เซ็นต์ สำหรับการรับเลขหมาย



รูปที่ 2.10 แสดงหน้าปัดของโทรศัพท์แบบกดปุ่ม และความถี่ที่ใช้

ข้อดีของการใช้โทรศัพท์แบบกดปุ่ม (DTMF Dialing) คือ

1. สามารถใช้วงจรทาง Solid-State Electronic แทนอุปกรณ์ทางด้าน Mechanic จึงทำให้มีความรวดเร็ว และแม่นยำในการส่งเลขหมาย

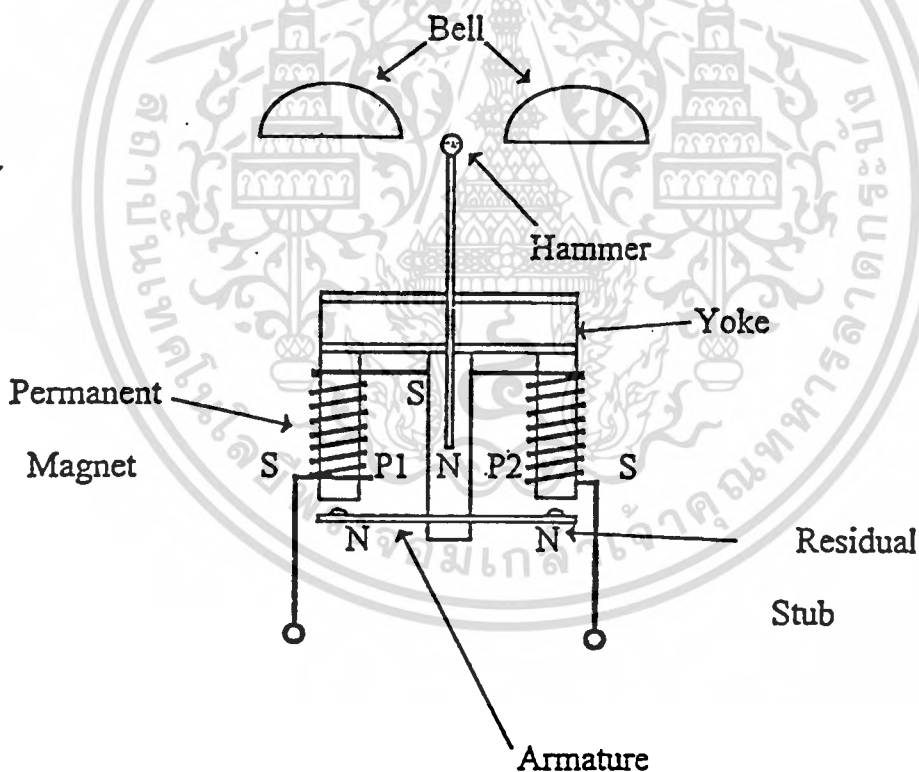
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2. สามารถเพิ่มปุ่มกดขึ้นได้อีก 4 ปุ่ม (หลักที่ 4 ) เพื่อใช้ในการส่งสัญญาณการบริการประเภทอื่นๆ

3. มีความเหมาะสมที่จะใช้กับชุมสายระบบ Stored Program Control

### 1.6 วงจรกระดิ่ง (Ringer Circuit)

เมื่อมีการเรียก กระดิ่งที่เครื่องโทรศัพท์ของผู้ถูกเรียกจะดังขึ้น ซึ่งจะหมายถึงชุมสายโทรศัพท์ได้ทำการส่งสัญญาณสั้นกระดิ่ง (Ringing Current) มาป้อนที่กระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์ โดยทั่วไปแล้ว Ringing Current จะมีค่าประมาณ 75-90 โวลต์ 18-20 เฮิรตซ์ ลักษณะของกระดิ่งเครื่องโทรศัพท์ แสดงดังรูปที่ 2.11



รูปที่ 2.11 กระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์

รูปที่ 2.11 เป็นกระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์ ประกอบด้วยขดลวด 2 ขด ค่อกันแบบอนุกรม พันอยู่บนแกนเหล็ก ซึ่งติดอยู่กับ Yoke และมีแท่งแม่เหล็กถาวรติดอยู่ตรงกึ่งกลางของ Yoke ส่วนด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Armature จะวางอยู่ในลักษณะที่ตรงจุดกึ่งกลางของมันติดอยู่กับแกนของแม่เหล็กถาวร โดยมีสารที่ไม่ใช่เป็นแม่เหล็กยึดอยู่ปลายของ Armature ทั้งสองข้างจะมี Residual Stub ติดอยู่ซึ่งอยู่ตรงข้ามกับขั้ว P1 และ P2 หลักการทำงานของกระดิ่งเครื่องโทรศัพท์ อธิบายได้คือ เส้นแรงแม่เหล็กจากแม่เหล็กถาวรจะทำให้เกิดขั้ว S ขึ้นที่ขั้ว P1 และ P2 และจะทำให้เกิดขั้ว N ที่ปลายทั้งสองของ Armature ในสภาวะปกติหรือไม่มีการเรียกจะไม่มีกระแสไหลผ่านขดลวด จึงทำให้ Armature ถูกดูดด้วยแรงเท่ากัน หรือมันอาจจะถูกดูดไปที่ข้างใดข้างหนึ่ง คือที่ขั้ว P1 หรือ P2 ก็ได้

เมื่อมีการเรียกจะมีกระแสไหลผ่านขดลวดทั้งสอง ก็จะทำให้เกิดอำนาจแม่เหล็ก N และ S ขึ้นที่ขั้ว P1 หรือ P2 ก็ได้ เมื่อมีการเรียกจะมีกระแสไหลผ่านขดลวดทั้งสอง ก็จะทำให้เกิดอำนาจแม่เหล็ก N และ S ขึ้นที่ขั้ว P1 และ P2 ซึ่งจะทำให้เกิดมีอำนาจแม่เหล็กมากที่ปลายขั้ว S (P2) และที่ปลายขั้วอีกข้างหนึ่ง (P1) หมคอำนาจแม่เหล็กลง Armature ก็จะถูกดูดมาขั้วที่มีอำนาจแม่เหล็กแรงกว่า แต่เนื่องจากกระแสที่ป้อนให้กับขดลวดเป็นกระแสไฟสลับ ดังนั้น Armature จึงถูกดูดสลับข้างกัน ทำให้กระดิ่งดัง

## 1.7 Switch Hook

### 1.7.1 On-Hook

รูป 3.1 เป็นบล็อกไดอะแกรม แสดงการทำงานของเครื่องโทรศัพท์ โดยทั่วไปแล้ว Ringer จะเชื่อมต่ออยู่กับสายโทรศัพท์ คือ TIP (+) และ Ring (-) ทำให้สามารถรับสัญญาณ Incoming Call หรือสัญญาณสั่งกระดิ่งซึ่งส่งมาจาก Central Office ส่วนวงจรที่เหลือเช่น Dialing cct., Hybrid, Tx, Rx จะแยกออกจากสายโทรศัพท์ในกรณีโทรศัพท์อยู่ในสภาวะวางหู (On Hook) เมื่อ Handset อยู่ในสภาวะวางหู (On-Hook) จะไม่มีกระแสไหลผ่านเครื่องโทรศัพท์ วงจร Ring จะมี Capacitor ทำหน้าที่ป้องกันกระแสไฟตรงไหลผ่านตัวมัน

### 1.7.2 Off-Hook

เมื่อ Handset จะถูกยกจะมีสภาวะเป็น Off-Hook หน้าสัมผัสของ Switch Hook, S1, S2, ในรูป 2.16 จะปิดลง ทำให้เกิดกระแสลูป (Loop Current) ไหลจากแบตเตอรี่ของ Central Office ผ่านเครื่องโทรศัพท์และกลับมายัง Central Office เมื่อมีกระแสไหลผ่านในระดับที่เพียงพอจะทำให้ Central Office ทราบได้ว่าการยกหูเกิดขึ้นที่ฝั่งผู้ใช้โทรศัพท์และหลังจากนั้น "Line Finder" จะค้นหาว่าคู่สายใดได้มีการ Off-Hook หลังจากนั้น Line Finder จะเชื่อมต่อกับอุปกรณ์สวิทช์ซึ่งเข้ากับเครื่องโทรศัพท์ดังกล่าว และพร้อมที่จะรับสัญญาณจากโทรศัพท์ หลังจากนั้นตัวกำเนิดสัญญาณ Dial Tone ของ Central Office จะส่งสัญญาณ Dial Tone ไปให้แก่ผู้เรียก (Caller) หลังจากที่ผู้เรียกได้รับสัญญาณ Dial Tone ที่มาจาก Central Office ทำให้ผู้เรียกสามารถที่จะเริ่มต้นส่งเลขหมายที่ต้องการจะติดต่อไปให้กับ Central Office โดยรูปแบบของการส่งสัญญาณ (Dialing) สามารถแบ่งไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ได้ 2 แบบคือใช้วิธี Interrupt Loop Current (Pulse) หรือส่งสัญญาณ Audio Tones (DTMF) ก็ได้เมื่อผู้พูดเริ่มกดหมายเลขโทรศัพท์ตัวแรกสัญญาณ Dial Tone นี้จะหายไป

หลังจากที่ผู้พูดกดหมายเลขโทรศัพท์ครบทุกตัวแล้ว ทางชุมสายโทรศัพท์จะส่งสัญญาณ Ringback Tone ไปให้ทางฝั่งผู้รับทำให้ผู้รับทราบว่ามีการเรียกเกิดขึ้น เมื่อผู้รับยกหูฟังขึ้นจึงสามารถเริ่มทำการสนทนาได้

## 2. หน้าที่ของเครื่องโทรศัพท์

ก่อนที่เราจะศึกษาการทำงานของโทรศัพท์ จะขอกล่าวถึงหน้าที่พื้นฐานของเครื่องโทรศัพท์ดังต่อไปนี้ คือ

1. เครื่องโทรศัพท์ทำหน้าที่บอกผู้รับในกรณีที่มีการเรียกเข้ามา โดยใช้สัญญาณเสียง Ringing
2. เครื่องโทรศัพท์ทำหน้าที่แปลงสัญญาณเสียงของผู้พูดเป็นสัญญาณไฟฟ้า และในทางกลับกันก็จะแปลงสัญญาณไฟฟ้าที่ถูกส่งมาให้เป็นสัญญาณเสียง
3. รูปแบบการส่งเลขของผู้ใช้โทรศัพท์ เพื่อส่งให้กับ Central Office สามารถแบ่งออกได้เป็น 2 แบบคือ Pulse กับ Tones
4. เครื่องโทรศัพท์จะปรับระดับสัญญาณเสียงให้มีความดังที่เหมาะสม โดยชดเชยความสูญเสียอันเกิดจากระยะทางระหว่างเครื่องโทรศัพท์และ Central Office ซึ่งมีความใกล้และไกลต่างๆ กัน
5. เครื่องโทรศัพท์จะติดต่อกับ Central Office เมื่อผู้ใช้โทรศัพท์ต้องการใช้บริการโดยทำการยก Handset (Off-Hook)
6. เครื่องโทรศัพท์จะทำให้มี Feedback จากไมโครโฟนไปสู่หูผู้ฟัง ผู้พูดจึงสามารถได้ยินเสียงตนเอง (Side Tone) และสามารถควบคุมระดับความดังของ Side Tone ได้
7. เมื่อเครื่องโทรศัพท์ยังไม่มีการใช้งาน (On-Hook) วงจร On-Hook/Off-Hook จะทำการแยกเครื่องโทรศัพท์ออกจาก Central Office โดยการใช้ Switch Hook
8. ในภาครับเครื่องโทรศัพท์สามารถรับสัญญาณต่างๆ เช่น Busy, Ringing, etc. จาก Central Office

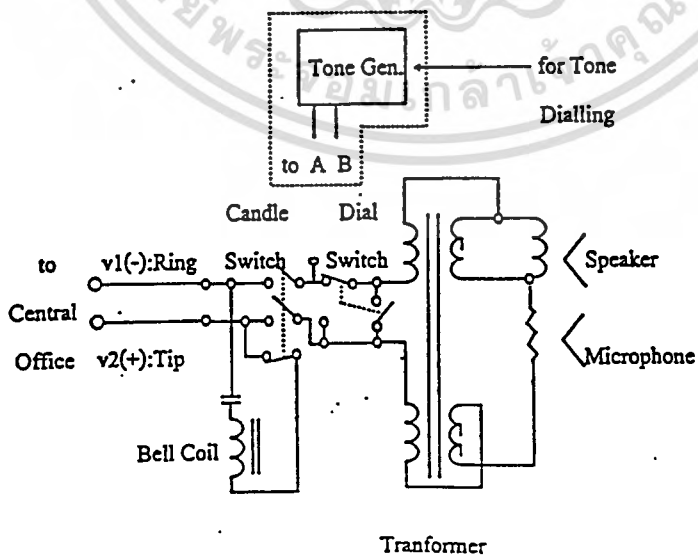
### 2.2 หลักการทำงานของระบบโทรศัพท์ และชุมสาย

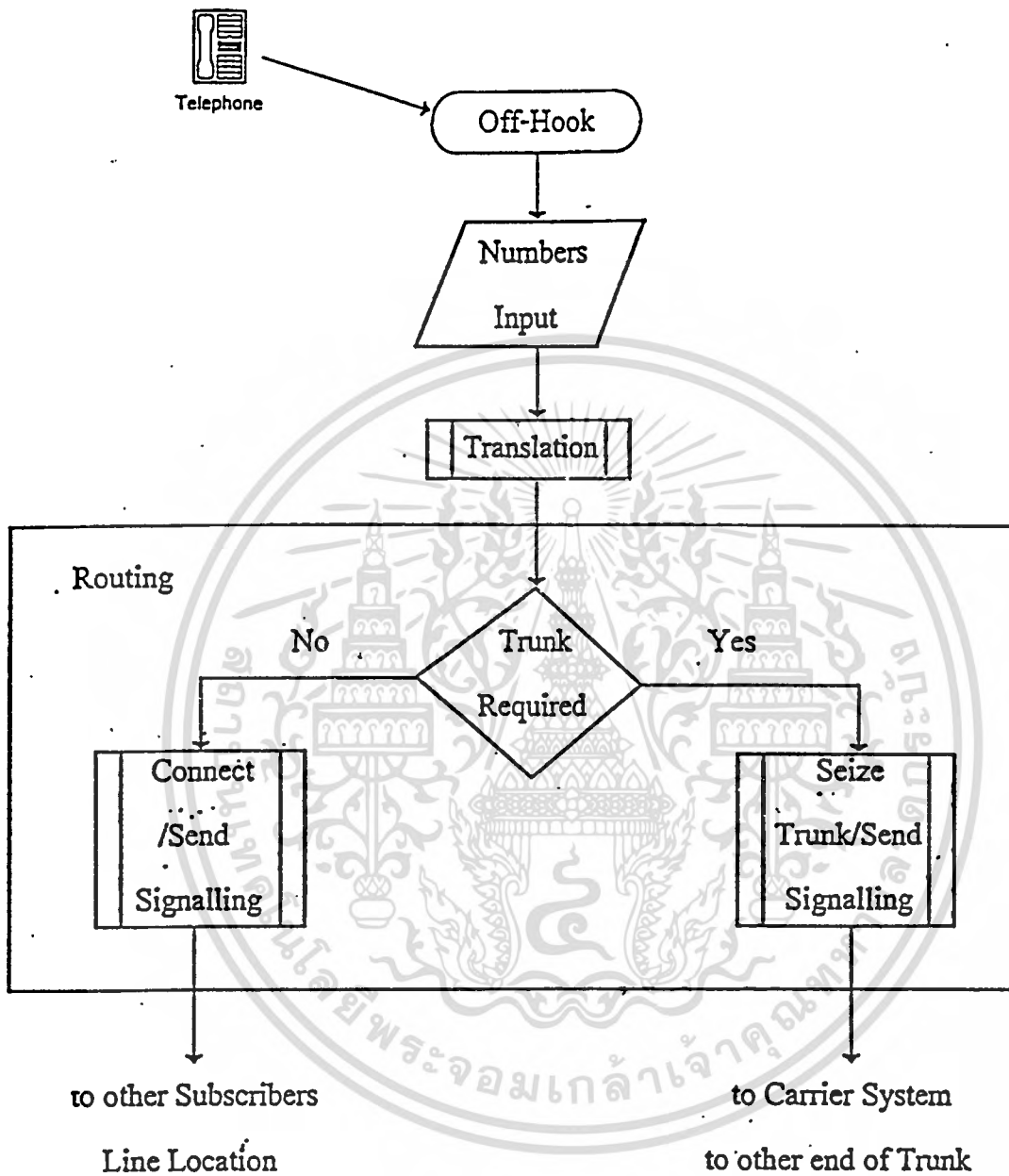
หลักการทํางานง่าย ๆ ของโทรศัพท์แสดงดังรูปที่ 2.12 เวลาที่โทรศัพท์ไม่ถูกใช้เรียกว่า On-Hook ซึ่งเหมือนกับเป็นการเปิดวงจร เมื่อ Handset ถูกยกขึ้นจากคานสวิทช์ จะทำให้วงจรปิดลงไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

และมีกระแสไหลออกจาก Central Office ผ่านเครื่องโทรศัพท์กลับมายัง Central Office ทำให้ทาง Central Office รู้ว่ามีการยกหูโทรศัพท์ กระแสที่ไหลมีขนาดประมาณ 16-20 mA ต่อจากนั้น สัญญาณ Dial Tone จะถูกส่งออกไปให้เครื่องโทรศัพท์ และทาง Central Office จะตรวจสอบดูว่าเครื่องโทรศัพท์จะทำการส่งเลขหมายใดมาให้ โดยการนับจำนวนครั้งของการปิด/เปิดวงจร เพื่อที่จะตรวจสอบว่าเครื่องโทรศัพท์ดังกล่าวต้องการติดต่อกับเลขหมายใด ในกรณีที่ผู้ใช้ทำการกดเลขหมายที่จะติดต่อ Central Office จะนับจำนวนของการปิด/เปิดวงจร ระยะห่างในการกดตัวเลขแต่ละตัวไม่ควรเกิน 1.5 วินาที ถ้าหากระยะห่างในการกดตัวเลขมีช่วงเวลามากกว่า 1.5 วินาที Central Office จะถือว่าเป็นการวางหู (On-Hook)

ถ้าเป็นโทรศัพท์รุ่นใหม่ๆ จะใช้วิธีการส่งสัญญาณแบบ Tone แทนการปิด/เปิดวงจรไปให้กับ Central Office ซึ่งต้องใช้วงจรเฉพาะในการตรวจจับค่าความถี่ ที่ส่งออกมาจากเครื่องโทรศัพท์

ภายในเครื่องโทรศัพท์ จะมีหม้อแปลงเป็นตัวป้องกันไม่ให้เสียงพูดของผู้พูดย้อนกลับมายังลำโพงด้วยปริมาณที่ดังเกินไป ทั้งนี้จะเป็นการทำให้ผู้พูดสามารถได้ยินเสียงตนเองในระหว่างการสนทนาเราเรียกเสียงนี้ว่า Side Tone วงจร Ringing เป็นวงจรสำหรับกำเนิดสัญญาณต้นกระดิ่ง ในกรณีที่มีการเรียกเข้ามายังเครื่องโทรศัพท์โดยแรงดัน Ringing จะถูกผ่านไปขดลวดของ Bell Ringer โดยภายในมีความเก็บประจุ (Capacitors) ที่ทำหน้าที่ป้องกันกระแสที่ผ่าน Ringer โดยจะให้ผ่านไปเฉพาะกระแส Ringing เท่านั้น ค่าแรงดัน Ringing มีค่าประมาณ 20 เฮอร์ตซ์ ,90 โวลท์ มีการทำงาน 2 วินาที หยุด 3 วินาที





รูปที่ 2.13 Flow Chart แสดงการทำงานของโทรศัพท์

### 2.3 สัญญาณต่างๆ ในระบบโทรศัพท์ (Signaling)

ในขณะที่โทรศัพท์ถูกยกขึ้น Subscriber Loop ซึ่งต่อจากชุมสายมายังเครื่องโทรศัพท์ก็จะถูกปิดลง จากนั้นสัญญาณ Dial Tone ก็จะถูกส่งจากชุมสายโทรศัพท์ (Switching Exchange) มายังเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เครื่องโทรศัพท์ การยกหูโทรศัพท์ขึ้นจะมีสัญญาณส่งต่อไปยังสวิทช์ที่ชุมสาย สัญญาณนี้จะเป็นตัวบอกให้ Switch Controller รู้ว่าการเรียกนี้มาจากที่ใด

เมื่อมีการหมุนหมายเลขโทรศัพท์เพื่อต่อไปยังจุดหมายที่ต้องการ ซึ่งการหมุนหมายเลขนี้อาจจะกระทำได้โดยวิธี Dial-pulsing หรือโดยวิธี Combination of Tone

### 2.3.1 Dial-Pulsing

Dial-Pulsing หรือที่รู้จักในชื่อ Loop Signaling คือ วิธีการส่งตัวเลขโดยการทำให้ Loop ซึ่งต่ออยู่ระหว่างโทรศัพท์ กับสวิทช์ ถูกเปิดออกด้วยอัตรา 10 พัลส์ต่อ 1 วินาที โดยที่จำนวนพัลส์จะแทนตัวเลขที่ถูกหมุน เมื่อหมุนหมายเลข 1 ก็ทำให้ Loop เปิดออก 1 ครั้ง หมายเลข 2 ก็คือ การเปิด Loop 2 ครั้ง แต่หมายเลข 0 เป็นการเปิด Loop 10 ครั้ง ตัวสวิทช์จะเก็บหมายเลขได้จนกระทั่งหมุนจนครบทุกตัว และพร้อมที่จะทำงานในขั้นตอนถัดไป

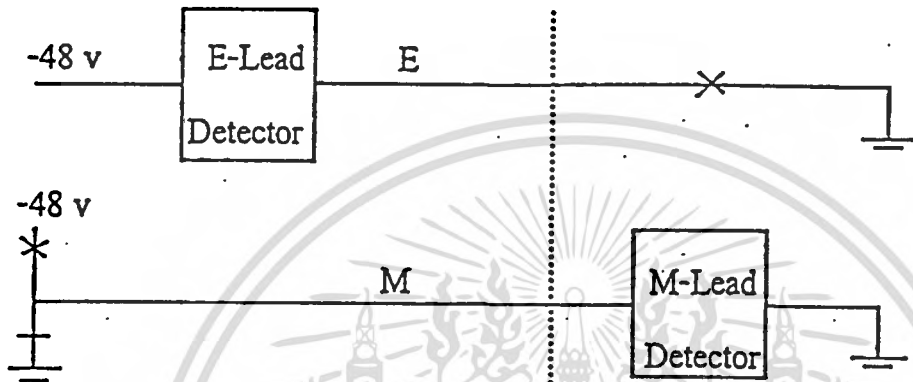
### 2.3.2 Multi-Frequency Code Signaling (MFC)

Multi-Frequency Code Signaling (MFC) หรือที่รู้จักกันในชื่อ DTMF คือการส่งค่าตัวเลข โดยการส่งความถี่ 2 ความถี่ มารวมกันตัว MFC Receiver ใน Line Card ที่ชุมสายโทรศัพท์จะเป็นตัวระบุความถี่ 2 ความถี่นั้นว่าเป็นหมายเลขใด ตัวสวิทช์จะเก็บค่าตัวเลขนั้น จนกระทั่งหมายเลขทั้งหมดถูกหมุนจึงจะทำงานในขั้นตอนถัดไป

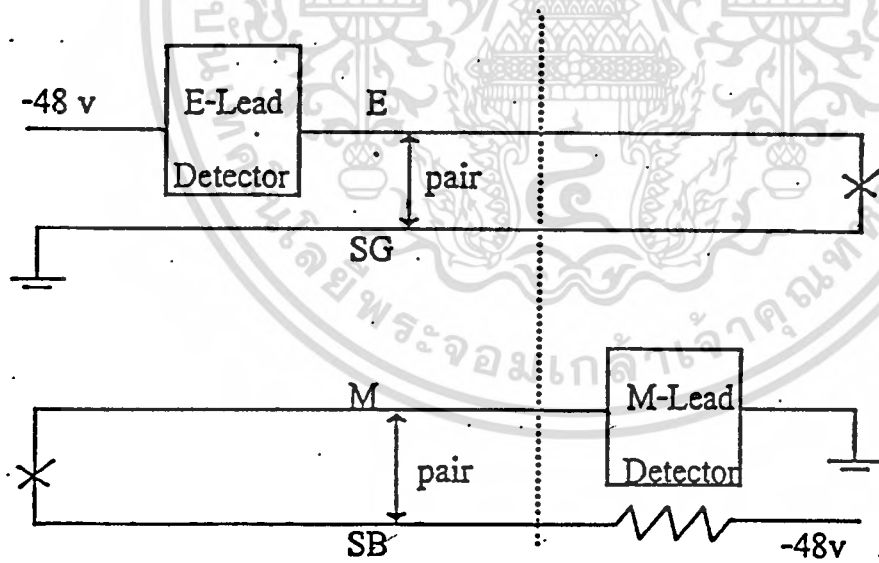
### 2.3.3 E&M Signaling

ในกรณีการเรียกถูกต่อไปยังชุมสายอื่น Signaling Information ของการเรียกนั้นก็จะถูกส่งไปยังชุมสายนั้นด้วย วิธีการเช่นนี้จะถูกแทนด้วย E และ M มาจาก Signaling โดยที่ E มาจาก EAR และรับค่า Signaling Information มาจากชุมสายก่อนหน้านี้ และ M มาจาก Mouth และส่งค่า Signaling Information ต่อไปยังชุมสายถัดไป

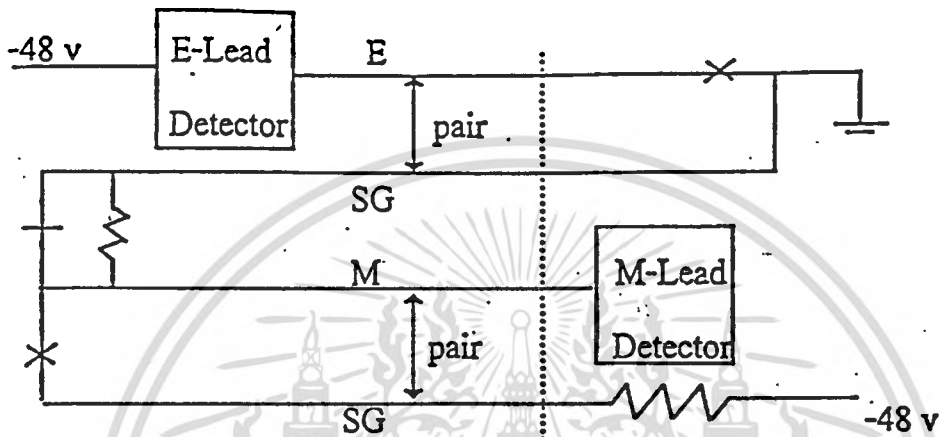
Trunk cct. in Switching System      Interface      Signalling cct.



a) Type 1 Interface ( Original E and M Interface )



b) Type 2 Interface



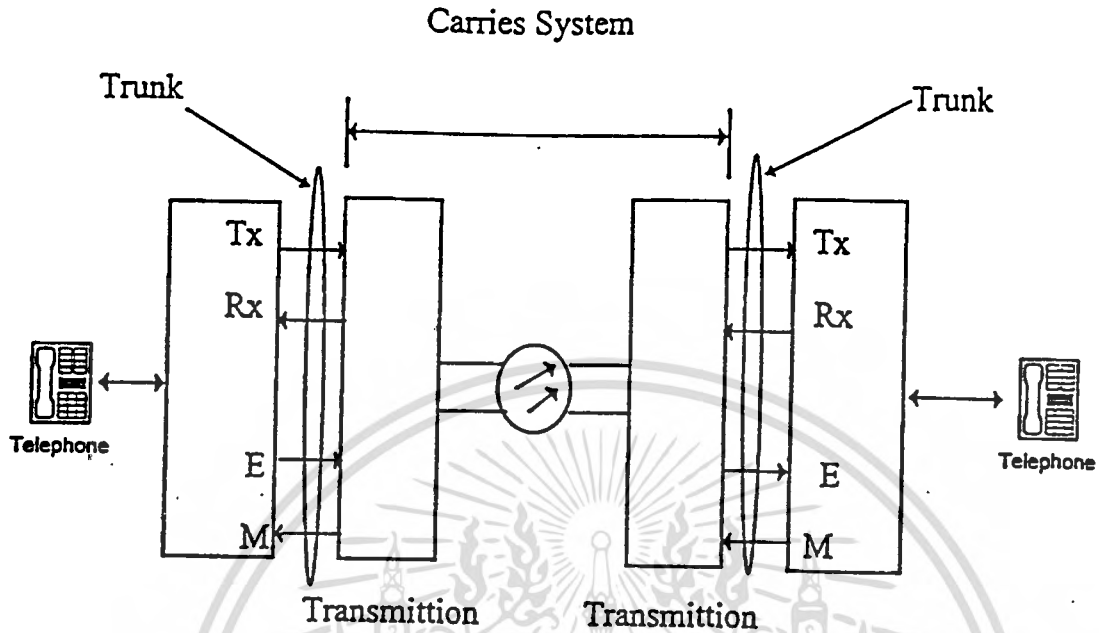
c) Type 3 Interface



d) Type 5 Interface

รูปที่ 2.15 E&M Lead Interface Arrangements (Type 3, 5)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

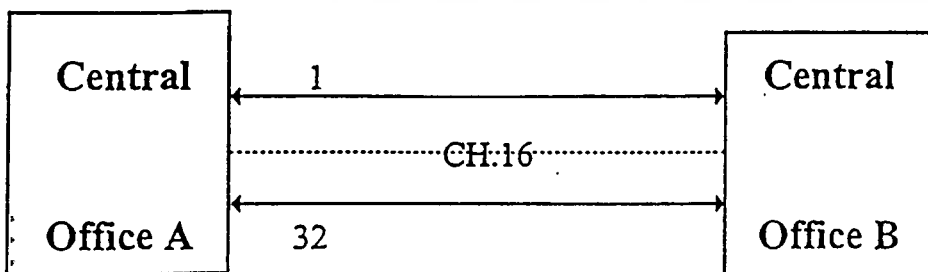


รูปที่ 2.16 การติดต่อผ่าน Truck ของ Switching 2 ชุมสาย

เมื่อมีการเรียกออกไปยังปลายทางซึ่งอยู่ต่างชุมสายกัน ชุมสายต้นทางจะทำการติดต่อกับชุมสายปลายทางโดยการใช้ Truck เพื่อสำหรับส่งเลขหมายที่ต้องการจะติดต่อออกไป ให้กับชุมสายปลายทางโดยใช้วิธีการของ E(Ear), M(Mouth) Signaling

ในการติดต่อระหว่าง Switching 2 ชุมสาย สัญญาณ Dial Pulse หรือ MFC จะถูกแปลงเป็นสัญญาณ E&M ซึ่งสัญญาณนี้จะส่งพัลส์จำนวน 10 พัลส์ ต่อ วินาที สาย E จะเป็นตัวรับสัญญาณ (Ear Signaling) และ M จะเป็นตัวส่งสัญญาณ (Mouth Signaling)

2.4 ช่องสัญญาณร่วม (Common Channel Signaling : CCS)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ หรือการอื่นซึ่งนั้นโดยที่การนี้ สัญญาที่นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



CCS จะถูกใช้ใน Digital Link แต่ละ DTI (Digital Transmission Interface) จะมี 32 ช่อง โดยที่ 30 ช่อง จะถูกใช้สำหรับ Voice Path ส่วน ช่องที่ 16 จะถูกใช้เป็นตัวส่ง Signaling Information ของทั้ง 30 ช่องสัญญาณเสียง ส่วนช่องที่ 16 ของ DTI หนึ่งสามารถใช้ส่งสัญญาณ Signaling Information สำหรับ DTI อื่นๆ ได้ด้วย ดังนั้น DTI หนึ่งจึงสามารถใช้ 31 ช่อง เป็นช่องสัญญาณเสียง

## 2.5 สัญญาณเรียกต่างๆ ของโทรศัพท์ (Call Progress Tones)

มีสัญญาณหลายชนิดที่สามารถรับได้ โดยเครื่องโทรศัพท์ ซึ่งเป็นความจำเป็นที่ผู้ใช้โทรศัพท์ควรจะจดจำลักษณะเฉพาะบางอย่าง เช่น เสียงของสัญญาณแต่ละชนิดที่เกิดขึ้น ในช่วงของการใช้โทรศัพท์ ซึ่งจะอยู่ในช่วงความถี่เฉพาะของแต่ละสัญญาณ

### 2.5.1 Dial Tone

ประกอบด้วยสัญญาณไซน์เวฟ 2 ความถี่รวมเข้าด้วยกัน และถูกส่งโดย Central Office โดยส่งสัญญาณนี้เมื่อผู้ใช้โทรศัพท์ (ผู้เรียก) ยก Handset ขึ้น และเป็นสัญญาณที่แสดงให้ผู้เรียกรู้ว่าสามารถกดหมายเลขโทรศัพท์ได้ และเพื่อเป็นการลดค่าใช้จ่ายทาง Central Office จะเซ็ทค่าเวลาให้ Dial Tone ดังอยู่ภายในเวลา 20 วินาที หลังจากที่ผู้เรียกยก Handset ก็คือผู้เรียกต้องกดหมายเลขโทรศัพท์ของผู้ที่จะทำการติดต่อที่ปลายทาง

### 2.5.2 Ring Back Tone

ประกอบด้วยสัญญาณไซน์เวฟ 2 ความถี่รวมเข้าด้วยกัน เป็นสัญญาณที่ส่งเมื่อผู้เรียกกดเลขหมายเสร็จแล้วกำลังรอผู้รับสาย สัญญาณนี้ผู้เรียกอาจไม่ได้ยินเสมอไป เพราะในบางครั้งผู้รับสายจะรับสายก่อนที่จะมีสัญญาณนี้ก็ได้

### 2.5.3 Busy Tone

ถูกส่งในกรณีที่เลขหมายที่ผู้เรียกต้องการเรียกถูกใช้อยู่ในเวลานั้น โดย Central Office สามารถตรวจเช็คว่ามี DC Current ไหลอยู่ในสายที่ถูกเรียกหรือไม่ ถ้ามีแสดงว่าสายนั้นถูกใช้อยู่ จึงส่ง Busy Tone ไปให้กับผู้เรียก ในระหว่างช่วงเวลาที่เร่งด่วนของวันอาจเป็นไปได้ว่า Central Office ไม่สามารถรับการเรียกจากผู้เรียกได้ครบทุกสาย เหตุการณ์ทำนองนี้มักเกิดขึ้นในช่วงเวลา 8.00-10.00 และ 15.00-17.00 น. ซึ่งเป็นช่วงที่มีการใช้โทรศัพท์มากเป็นพิเศษ เมื่อเกิดเหตุการณ์ขึ้นทาง Central Office จะส่ง Congestion Tone ไปให้ผู้เรียก สัญญาณนี้จะมีลักษณะเหมือนกับ Busy Tone แต่ช่วงเวลาในการส่งจะเร็วขึ้นเป็น 2 เท่าของ Busy Tone กรณีที่ผู้เรียกได้รับ Congestion Tone นี้เราสามารถกล่าวได้ว่าการเรียกนั้นถูกบล็อก

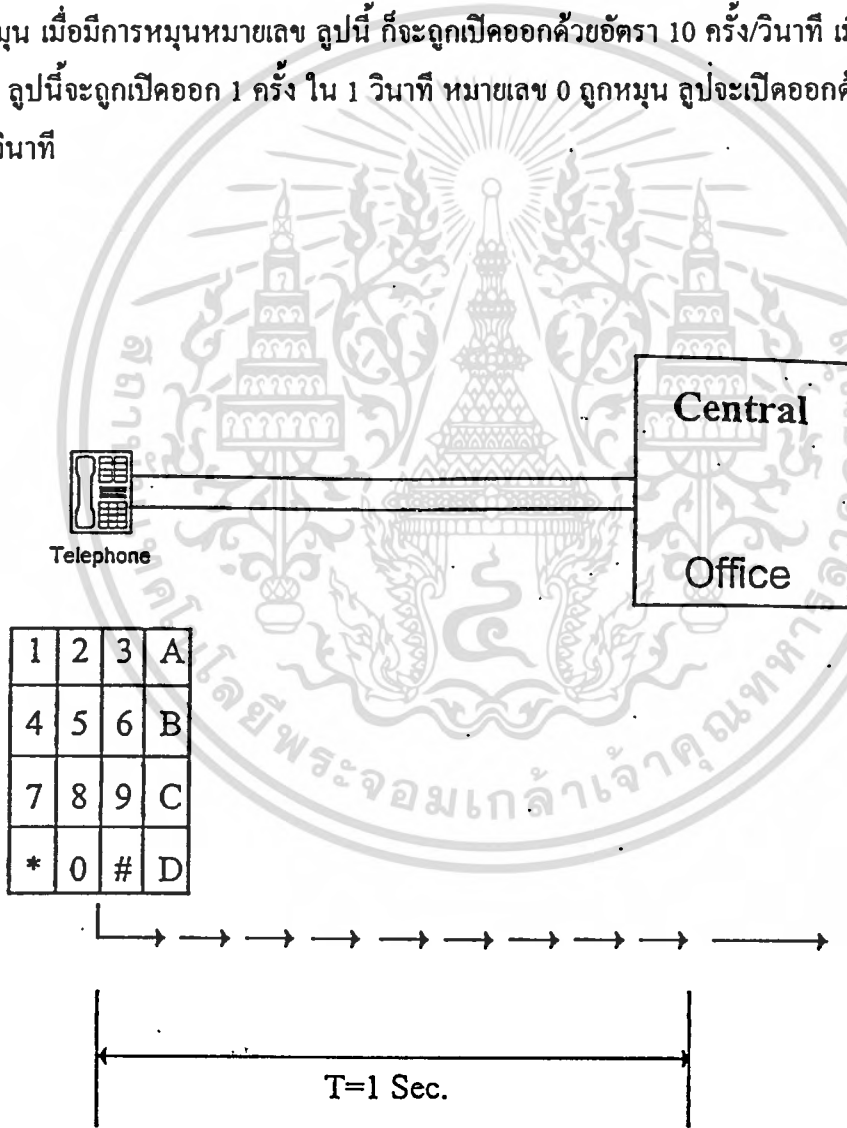
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.5.4 Receiver Off-Hook

เป็นสัญญาณที่เกิดขึ้นแทน Dial Tone หลังจากผู้เรียกยกหูเอาไว้เกิน 20 วินาที โดยไม่กดเลขหมายโทรศัพท์ของผู้ที่จะทำการติดต่อปลายทาง

2.5.2 Loop or Dial Pulse Signaling

เมื่อโทรศัพท์ถูกยกหูทำให้ Subscriber Loop ถูกปิดลูปลง ชุมสายจะทำการส่ง Dial Tone ออกไปยังเครื่องโทรศัพท์ เพื่อให้ผู้เรียกทำการส่งเลขหมายปลายทางที่ต้องการติดต่อ โดยการหมุน เมื่อมีการหมุนหมายเลข ลูปนี้ ก็จะถูกเปิดออกด้วยอัตรา 10 ครั้ง/วินาที เมื่อหมายเลข 1 ถูกหมุน ลูปนี้จะถูกเปิดออก 1 ครั้ง ใน 1 วินาที หมายเลข 0 ถูกหมุน ลูปจะเปิดออกด้วยอัตรา 10 ครั้งใน 1 วินาที



Tone	Frequency (Hz)	On time (Sec)	Off time (Sec)
Dial	350 + 440	Continuous	
Busy	480 + 620	0.5	0.5
Ring Back, Normal	440 + 480	2	4
Ring Back, PBX	440 + 480	1	3
Congestion (Toll)	480 + 620	0.2	0.3
Re-order (Local)	480 + 620	0.3	0.2
Receiver Off-Hook	1400 + 2060 + 2450 + 2600	0.1	0.1
No such Number	200 to 600	Continuous, Frequency Modulated at 1 Hz Rate	

ตารางที่ 2.1 แสดงความถี่และระยะเวลาการทำงานของสัญญาณต่างๆ

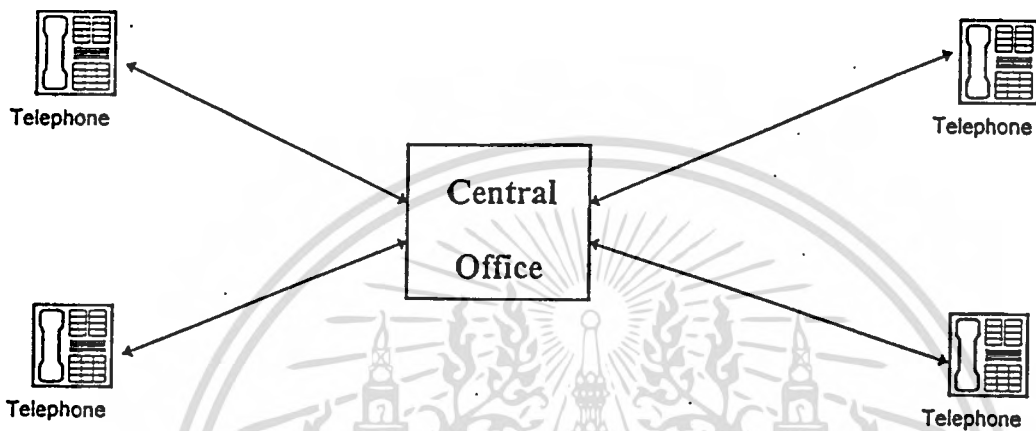
### 3. ระบบชุมสายโทรศัพท์ (Telephone Exchange)

ถ้าจะต้องวางแผนเชื่อมต่อไปโทรศัพท์ทุกเครื่องเข้าด้วยกัน เพื่อที่ว่าโทรศัพท์ทุกเครื่องจะได้ติดต่อกันได้ คงต้องเสียค่าใช้จ่ายมาก แทนที่จะทำเช่นนั้น คู่สายของโทรศัพท์ทุกเครื่องจะถูกวางไปที่ศูนย์รวมที่หนึ่ง และทุกครั้งที่เกิดมีการเรียกใช้โทรศัพท์ที่ขึ้นจะเกิดการเชื่อมต่อชั่วคราว ระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก การเชื่อมต่อโดยชั่วคราวนี้กระทำโดย ชุมสายโทรศัพท์ (Central Office Switching Exchange)

ชุมสายโทรศัพท์ที่มีชื่อเรียกเป็นภาษาอังกฤษหลายชื่อ

1. Central Office (CO)
2. Telephone Exchange
3. Wire Center
4. Switching

หน้าที่ของชุมสายคือ การต่อเชื่อมวงจรของผู้เข้าหนึ่งไปสู่ผู้เข้าหนึ่งที่ถูกเรียก ซึ่งกระทำโดยตอบรับการเรียกของผู้ใช้ เมื่อผู้ใช้ต้องการโทรศัพท์ (ยกหูโทรศัพท์ Off-Hook) แล้วหมุนหมายเลขปลายทาง ชุมสายจะทำหน้าที่ถอดรหัสเลขหมาย จัดหาเส้นทางไปสู่เครื่องโทรศัพท์ที่มีเลขหมายตรงกับ ที่ผู้เรียกหมุนไป และส่งสัญญาณกริ่งให้ผู้รับ (ปลายทาง) ทราบ



รูปที่ 2.19 Telephone Exchange

กระบวนการจะเป็นเช่นนี้ ถ้าผู้เรียกและผู้ถูกเรียกอาศัยอยู่ในบริเวณเดียวกัน และเลขหมายของทั้งสองขึ้นกับชุมสายเดียวกัน แต่ในกรณีของโทรศัพท์ทางไกล หรือการโทรระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียกซึ่งมีเลขหมายอยู่ต่างชุมสายกันในกรณีนี้ อาจจะต้องผ่านการเชื่อมต่อระหว่างชุมสายหลายแห่งก่อนที่จะถึงเครื่องปลายทาง

### 3.1 หน้าที่ของชุมสาย (Telephone Office Function)

Central Office ที่ทำการต่อเข้ากับแต่ละเครื่องโทรศัพท์ จะมีวงจรเชื่อมต่อเข้ากับเครื่องโทรศัพท์ของผู้ใช้เรียกว่า "Subscriber Loop Interface Circuit" (SLIC) ในแต่ละ SLIC ประกอบด้วยการทำงานพื้นฐาน 6 อย่างคือ Battery, Over voltage-Protection, Ring Trip, Supervision, Hybrid และ Test เรียกสั้นๆ ว่า "BORSHT" โดยจะแยกอธิบายได้ดังนี้ คือ

#### 3.1.1 Battery

เป็นตัวจ่ายแรงดันให้แก่เครื่องโทรศัพท์ในภาวะ Off-Hook (ยกหู) โดยปกติมีแรงดันประมาณ -48 Volt DC.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.1.2 Over-voltage Protection

สายโทรศัพท์ที่ออกจาก Central Office ส่วนมากจะอยู่บริเวณนอกสถานที่ บางครั้งอาจได้รับอันตรายจากฟ้าผ่า ซึ่งทำให้เกิดปริมาณกระแสไฟฟ้าจำนวนมากอาจทำให้วงจรในส่วนของ Central Office เสียหายได้ ดังนั้น SLIC จึงต้องมีวงจรป้องกันแรงดันดังกล่าว

### 3.1.3 Ring Trip

Central Office จะส่ง Ringing Voltage ไปสู่เครื่องโทรศัพท์เมื่อมีการเรียกใช้โทรศัพท์เลขหมายนั้นเมื่อผู้ถูกเรียกยกหูโทรศัพท์ขึ้น SLIC จะทำงานและตัดค่าแรงดันที่ทำให้เกิดสัญญาณ Ringing ออกและสามารถเริ่มทำการสนทนาได้

### 3.1.4 Supervision

ทำหน้าที่เหมือนส่วนตรวจสอบสายโทรศัพท์ของ SLIC ว่าเมื่อใดมีการยกหู วางหู ส่งสัญญาณต่างๆ

### 3.1.5 Hybrid

ในการสื่อสารระหว่างเครื่องโทรศัพท์ของผู้ใช้โทรศัพท์กับ Central Office ต้องใช้สาย 1 คู่ แต่เมื่อมีผู้ใช้โทรศัพท์หลายคนต้องติดต่อผ่าน Central Office เดียวกัน อุปกรณ์ต่างๆ ภายใน Central Office จะติดต่อกับผู้ใช้แต่ละคน และส่งสัญญาณออกไปในแต่ละทิศทาง โดยการะบวนการเช่นนี้ Central Office ต้องใช้สาย 4 เส้น จึงจำเป็นต้องมีอุปกรณ์ที่ทำหน้าแปลง 2 W เป็น 4 W (และในทางกลับกันก็แปลง 4 W เป็น 2 W ด้วย) อุปกรณ์นั้น คือ Hybrid เราอาจเรียกได้อีกอย่างว่าเป็น “วงจรที่ทำหน้าที่แปลงกลับไปกลับมาระหว่าง 2W กับ 4 W”

### 3.1.6 Test

เมื่อ Central Office ต้องการทดสอบสัญญาณหรือทดสอบคุณภาพของสาย SLIC จะยอมให้สัญญาณทดสอบ (Test Signals) จาก Central Office ผ่านเข้าไปในเครื่องโทรศัพท์ และส่งผลการทดสอบกลับไปยัง Central Office

## 3.2 ประเภทของชุมสาย

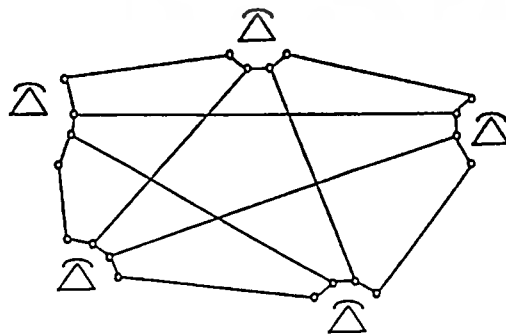
ชุมสายโทรศัพท์แบ่งออกเป็น 2 ประเภทใหญ่ๆ คือ ประเภทแรกเป็นชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่า ต่อเข้าโดยตรง ได้แก่ ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (Local Exchange) และตู้สาขา (Private Automatic Branch Exchange : PABX) ) ประเภทที่สอง เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง ได้แก่ ชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่านท้องถิ่น (Tandem Exchange) และชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่านทางไกล (Transit Exchange)

1. **ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น** หมายถึง ชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง ชุมสายแบบนี้มีขนาดตั้งแต่เป็นร้อยๆ เลขหมาย จนถึงหมื่นเลขหมายหรือมากกว่า

2. **ตู้สาขา (PABX)** เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่มีลักษณะคล้ายกับชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น แต่จะใช้ติดต่อกันภายในสำนักงานโดยไม่ต้องผ่านชุมสายท้องถิ่นตู้สาขา จะเป็นชุมสายโทรศัพท์ที่มีการบริการพิเศษ (Facilities) แก่เลขหมายภายใน (Extension) ได้หลายอย่าง ซึ่งขึ้นอยู่กับว่าตู้สาขานั้นๆมีขีดความสามารถเป็นอย่างไร การบริการพิเศษดังกล่าว ได้แก่ การย่อหมายเลข (Abbreviated Dialing), การเรียกกลับอัตโนมัติ (Automatic Callback), การประชุมกันทางโทรศัพท์ (Conference Call), การโอนการเรียก (Transfer of Call), การโอนโทรศัพท์ติดตามตัว (Follow Me) เป็นต้น นอกจากนี้ในกรณีที่ตู้สาขาได้ทำการต่อเชื่อมกับชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น ก็จะทำให้โทรศัพท์เลขหมายภายในสามารถติดต่อไปยังเลขหมายภายนอกได้ โดยผ่านชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น และในทำนองเดียวกันการเรียกระหว่างโทรศัพท์ 2 เลขหมาย อาจเรียกผ่านไปยังชุมสายต่อผ่านหลายๆ ชุมสายก็ได้ ชุมสายต่อผ่านยังแบ่งออกได้เป็น 2 แบบ คือ ชุมสายต่อผ่านท้องถิ่น ซึ่งเป็นชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้สำหรับต่อผ่านภายใน Local Network หนึ่งๆ เท่านั้น เช่นการเรียกภายในกรุงเทพฯ เป็นต้น และชุมสายต่อผ่านทางไกล ซึ่งเป็นชุมสายที่ใช้สำหรับต่อผ่านไปยัง Local Network อื่นๆ เช่น การเรียกจากชลบุรีมายังกรุงเทพฯ เป็นต้น

### 3.2.1 ข่ายสายท้องถิ่น (Local Network)

โทรศัพท์ที่มีใช้ในระยะเวลาเริ่มแรกคือ โทรศัพท์ระบบแบตเตอรี่ประจำเครื่อง (Local Battery Telephone System เรียกย่อว่าโทรศัพท์ระบบ LB) ได้ถูกออกแบบให้แต่ละเลขหมายสามารถติดต่อไปยังเลขหมายอื่นๆ ได้โดยใช้ข่ายสายแบบ Mesh Shaped Network ดังแสดงตามรูปที่ 2.21



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 2.20 Mesh Shaped Network นี้ ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

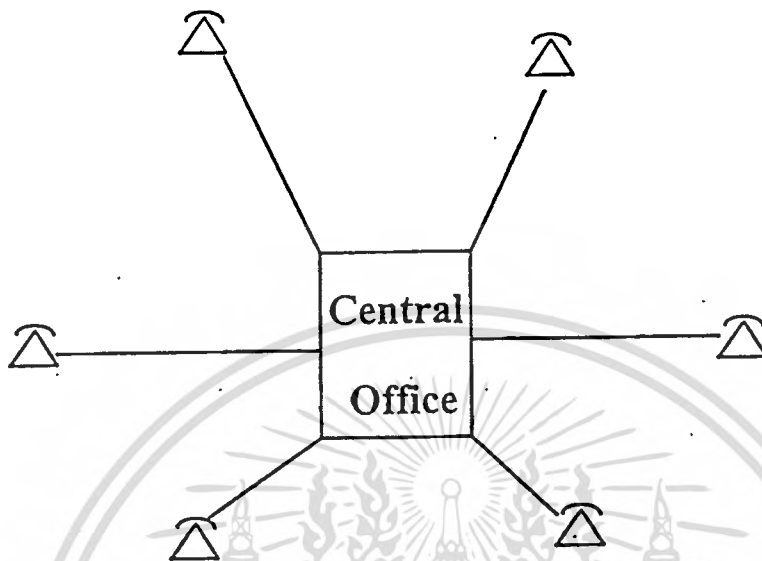
1. **Mesh Shaped Network** เป็นข่ายสายที่มีลักษณะที่ทุกๆ Station จะต่อถึงกันทั้งหมด ตามรูปที่ 2.21 เมื่อโทรศัพท์ของผู้เช่าเลขหมายหนึ่งต้องการเรียกไปยังโทรศัพท์เลขหมายอื่น ก็ สามารถทำได้โดยการเลือกสวิทช์เรียกไปยังเลขหมายนั้น ข่ายสายแบบนี้เหมาะที่จะใช้ในหน่วยงาน เล็กๆ ซึ่งมีจำนวนโทรศัพท์ไม่มากนัก จำนวนคู่สายที่ใช้สามารถคำนวณได้โดยใช้สูตร

$$\text{จำนวนคู่สายทั้งหมด} = n(n-1)/2 \quad ; \quad n: \text{จำนวนเครื่องโทรศัพท์}$$

จำนวนเครื่องโทรศัพท์	จำนวนคู่สายทั้งหมด	ประโยชน์ในการใช้งานสูงสุด
n	$n(n-1)/2$	%
2	1	100
5	10	20
10	45	11.1
50	1125	2.22

ตารางที่ 2.2 แสดงค่า n เมื่อใช้การเชื่อมต่อแบบ Mesh Shaped Network

จากตารางที่ 2.2 จะเห็นว่าถ้าจำนวนเครื่องโทรศัพท์เพิ่มขึ้น จำนวนคู่สายที่ถูกใช้ทั้งหมดใน Mesh Shaped Network ก็จะเพิ่มมากขึ้นอย่างมากมาย แต่ประโยชน์การใช้งานของคู่สายที่ถูกใช้ใน เวลาเดียวกันจะน้อยลง เช่น ถ้าที่จำนวนเครื่องโทรศัพท์ 10 เครื่อง ต่อแบบ Mesh Shaped Network จำนวนคู่สายที่ใช้ทั้งหมด  $= 10(10-1)/2 = 45$  คู่สาย ส่วนประโยชน์การใช้งานสูงสุดของคู่สาย ที่ถูกใช้ในเวลาเดียวกันจะมีเพียง 5 คู่สายเท่านั้น จึงเป็นการลงทุนที่ไม่คุ้มค่า การแก้ไขปัญหานี้จึง ได้มีผู้คิดค้นเครื่องชุมสายโทรศัพท์ โดยที่โทรศัพท์ของผู้เช่าแต่ละเลขหมาย จะใช้คู่สาย 2 คู่ และต่อ เข้าไปยังเครื่องชุมสายโทรศัพท์ เราเรียกข่ายสายแบบนี้ว่า Star Shaped Network



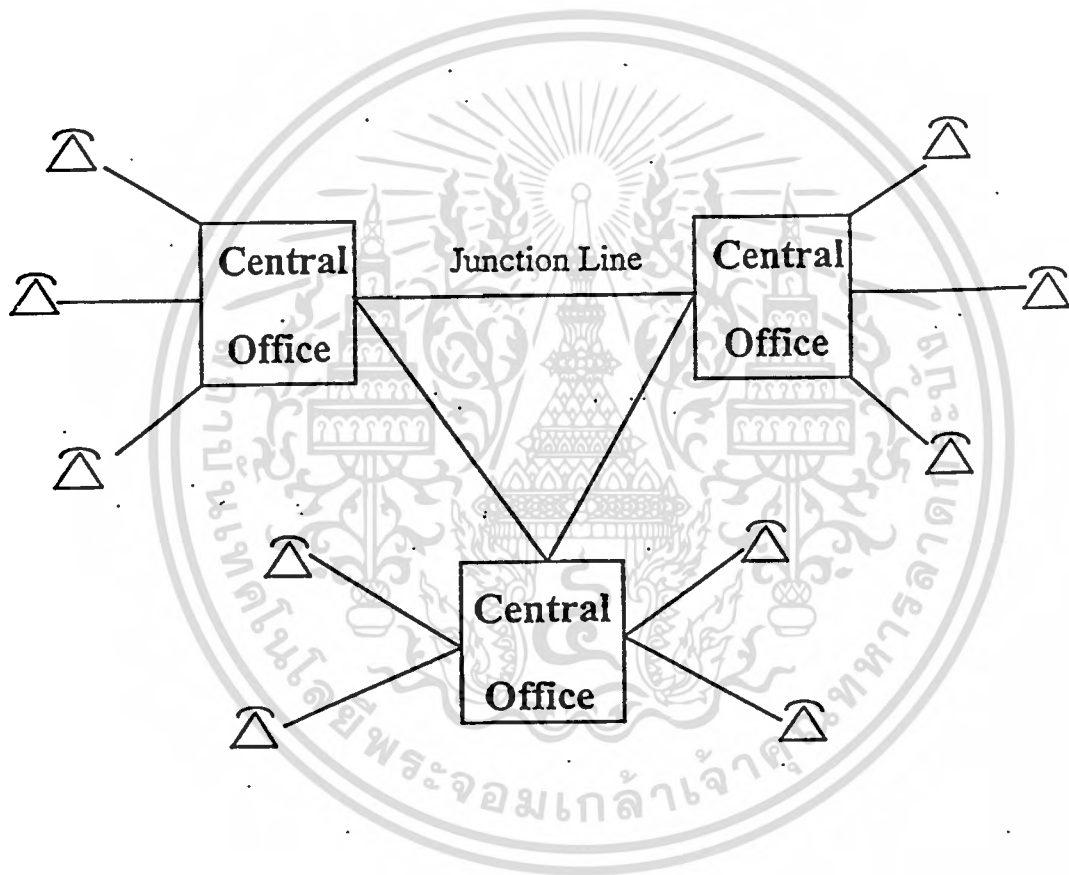
รูปที่ 2.21 Star Shaped Network

2. Star Shaped Network เป็นข่ายสายที่มีลักษณะที่ทุกๆ Station จะต่อผ่านเข้ามายังศูนย์กลาง (ชุมสายโทรศัพท์) ตามรูปที่ 2.21 เมื่อโทรศัพท์ของผู้เช่าเลขหมายหนึ่งต้องการติดต่อไปยังเลขหมายอื่นก็สามารถติดต่อได้ โดยให้พนักงานโทรศัพท์กลาง (Operator) เป็นผู้ต่อการเรียกให้หรือโดยใช้วิธีการหมุนหน้าปัดที่เครื่องโทรศัพท์ ตามเลขหมายที่ต้องการติดต่อด้วย ซึ่งจะขึ้นอยู่กับระบบของชุมสายโทรศัพท์นั้นๆ ว่าเป็นระบบใด จำนวนคู่สายที่ใช้ใน Star Shaped Network จะมีจำนวนเท่ากับจำนวนของเครื่องโทรศัพท์ สำหรับประโยชน์ที่ใช้นั้น มีขีดความสามารถในการรับ Traffic ได้มากน้อยเพียงใด

ชุมสายโทรศัพท์แห่งใดแห่งหนึ่ง สามารถให้บริการแก่ผู้เช่าโทรศัพท์ได้ในบริเวณพื้นที่ที่จำกัด ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับราคาของสายเคเบิลโทรศัพท์ การกำหนดพื้นที่บริการของแต่ละชุมสายก็จะเป็นการคิดว่าจะมีชุมสายโทรศัพท์ขนาดใหญ่เพียงชุมสายเดียว ซึ่งจะทำให้ต้องใช้คู่สายโทรศัพท์ ที่ต่อจากชุมสายไปยังบ้านผู้เช่านั้นยาวมาก และไม่เป็นผลดีต่อผู้เช่าโทรศัพท์ที่อยู่ห่างไกล ในเมืองที่มีขนาดพื้นที่ไม่ใหญ่มาก ก็อาจจะมีชุมสายท้องถิ่นได้หลายชุมสาย ดังนั้นการเรียกต่างชุมสายจะสามารถเรียกได้ก็ต่อเมื่อได้มีการเชื่อมต่อแต่ละชุมสายให้ถึงกันทั้งหมด โดยใช้ Junction Line เป็นตัวเชื่อมต่อและเราเรียกข่ายสาย (Network) แบบนี้ว่า ข่ายสายท้องถิ่น (Local Network) ดังแสดง

ในรูป เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

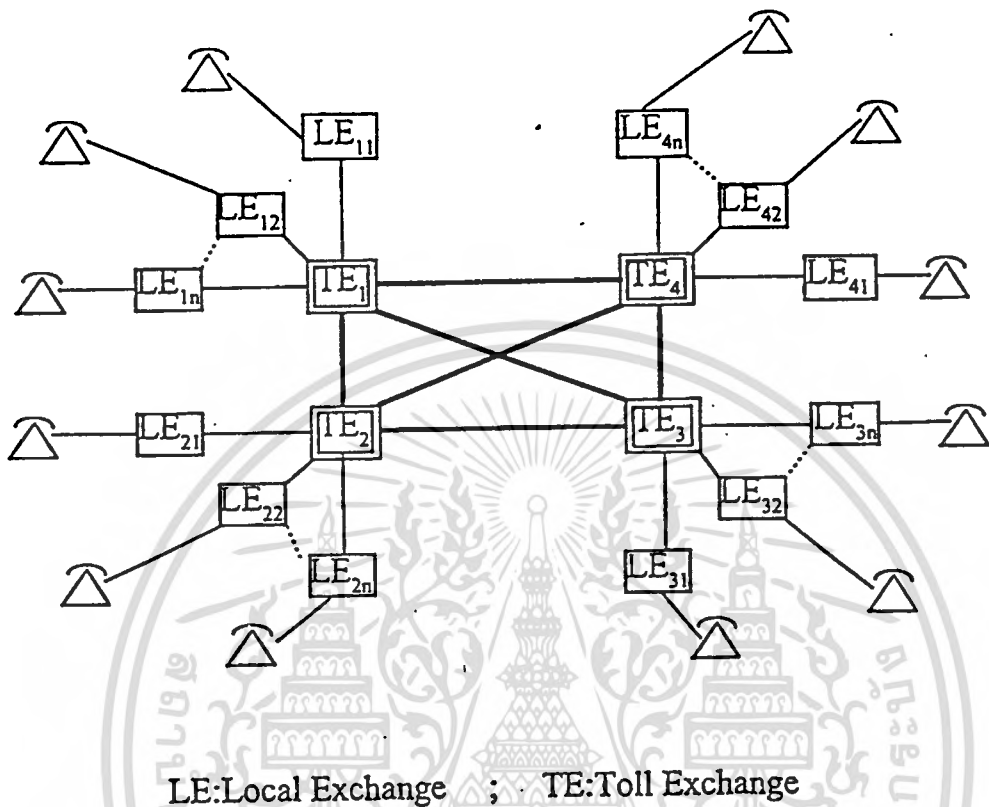
ที่ 2.22 จากรูปจะเห็นว่า Local Network มีลักษณะการเชื่อมต่อที่แต่ละชุมสายต่อกันแบบ Mesh Shaped Network สำหรับในเมืองใหญ่ๆ เช่น กรุงเทพฯ จะประกอบด้วยชุมสายท้องถิ่นได้เป็นจำนวนมาก ในการเอาชุมสายท้องถิ่นจำนวนมากนี้มาต่อกันแบบ Mesh Shaped Network จึงไม่น่าที่จะเป็นไปได้เพราะ ต้องใช้คู่สาย และวงจรการเชื่อมต่อจำนวนมากมหาศาลดังนั้น Local Network ใน กรุงเทพฯ



รูปที่ 2.22 ข่ายสายท้องถิ่น

(รวมทั้งจังหวัดใกล้เคียงคือ ปทุมธานี นนทบุรี และสมุทรปราการ) จึงต้องใช้ชุมสายต่อผ่านท้องถิ่นอีกหลายชุมสาย เป็นตัวเชื่อมต่อกับชุมสายท้องถิ่น ลักษณะของการเชื่อมต่อคือ นำชุมสายต่อผ่านท้องถิ่นมาต่อกันแบบ Mesh Shaped Network และนำชุมสายท้องถิ่น ต่อกับชุมสายต่อผ่านท้องถิ่นแบบ Star Shaped Network ส่วนตัวเครื่องโทรศัพท์ต่อกับชุมสายท้องถิ่นแบบ Star Shaped Network เช่นเดียวกัน ดังแสดงตามรูปที่ 2.23

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.23 ข่ายสายท้องถิ่นในเมืองใหญ่

จากรูปที่ 2.23 ผู้เข้าโทรศัพท์ในชุมสายท้องถิ่นที่ 1 (LE11) จะเรียกไปยังผู้เข้าโทรศัพท์ในชุมสายท้องถิ่นที่ 2 (LE12) ได้โดยการเรียกจะผ่านทั้งหมด 3 ชุมสาย คือ LM11, TE1 และ LE12 เป็นต้น สำหรับการเรียกที่ชุมสายท้องถิ่นอยู่ห่างไกลกัน การเรียกก็อาจจะผ่านชุมสายต่อผ่านหลายๆ ชุมสายก็ได้ โดยในขั้นต้นจะเป็นการเลือกเส้นทาง (Route) ที่สั้นที่สุดก่อน เช่น ผู้เข้าโทรศัพท์ในชุมสายท้องถิ่นที่ 1 (LE11) เรียกไปยังผู้เข้าโทรศัพท์ในชุมสายท้องถิ่นที่ 2 (LE21) การเรียกจะผ่านชุมสายทั้งหมด 4 ชุมสายคือ LE11, TE1, TE2 และ LE21 แต่ถ้าหากว่าวงจรเชื่อมต่อระหว่าง TE1 กับ TE2 ถูกใช้งานเต็มหมดแล้ว การเรียกครั้งนี้จะต้องเลือกเส้นทางอื่น ซึ่งเรียกว่าเป็น Alternative Route กล่าวคือ การเรียกครั้งนี้จะผ่านชุมสายทั้งหมดอย่างน้อย 5 ชุมสาย คือ LE11, TE1, TE3, TE2 และ LE21 เป็นต้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.3 ระดับต่างๆ ของชุมสายในประเทศไทย

ระบบชุมสายขององค์การโทรศัพท์แห่งประเทศไทย แบ่งออกเป็น 4 ระดับ

3.3.1 Local Exchange Switch (LE)

เป็นชุมสายซึ่งเป็นที่รวมของกลุ่มสายของผู้เช่าในบริเวณนั้นๆ Trunk ของชุมสายนี้จะเชื่อมต่อไปที่ Primary Switch หรือ Secondary Switch

3.3.2 Primary Switch Center (PC)

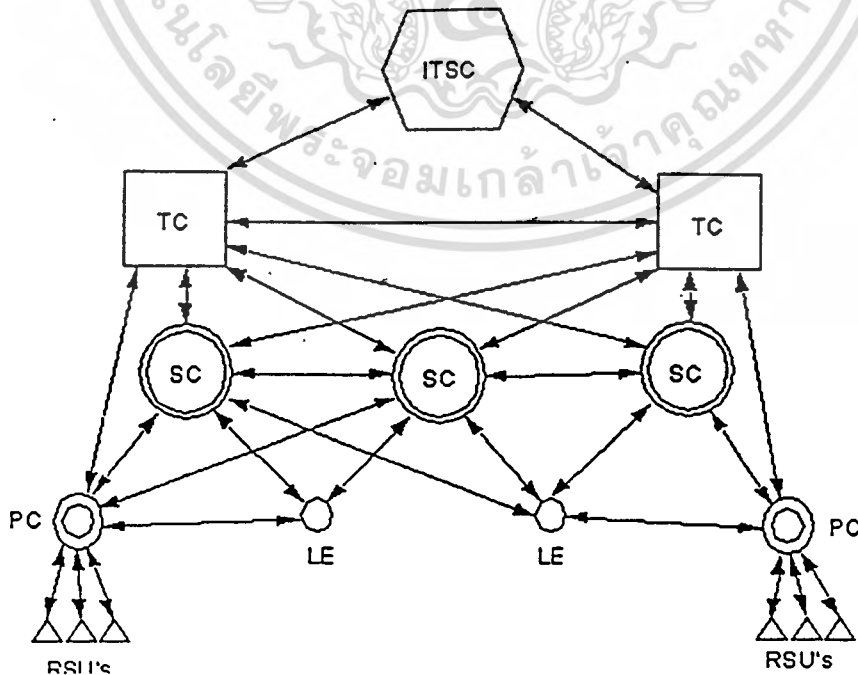
เป็นชุมสายที่มีกลุ่มสายของผู้เช่า และกลุ่มสายของ Remote Switch Unit Trunk ของชุมสายนี้จะเชื่อมต่อไป Local Exchange, Primary Switch Center, Secondary Switch, Tertiary Exchange

3.3.3 Secondary Switch Center (SC)

เป็นชุมสายซึ่งมี Trunk เชื่อมต่อ Local Exchange, Secondary Exchange อื่นๆ Tertiary Exchange แต่จะไม่มีกลุ่มสายของผู้เช่า

3.3.4 Tertiary Switch Center

เป็นชุมสายที่มี Trunk เชื่อมต่อกับชุมสายอื่นๆ และต่อเชื่อมกับ International Transit Exchange (ITSC) เพื่อบริการโทรทางไกลไปต่างประเทศ ในเมืองต่างๆ ส่วนมากจะมีชุมสายมากกว่า 1 ชนิด ในกรุงเทพฯ TC และ SC รวมกันอยู่ที่ชุมสายหลักสี่ พระโขนง และลาดหญ้า ซึ่ง SC จะถูกเรียกเป็น T4, T6 และ T8 ตามลำดับ



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้สำหรับใช้ภายในเท่านั้นไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ในระบบใหญ่ๆ ทุกระบบจะต้องมีการเชื่อมต่อกันของระบบย่อยๆ เพื่อใช้งาน หรือการบำรุงรักษาที่ระบบย่อยๆ เหล่านั้นเชื่อมต่อกัน เราเรียกว่าเป็น “จุดเชื่อมต่อ” (Interface) จุดเชื่อมต่อที่สมบูรณ์จะต้องกำหนดทั้ง องค์ประกอบทางเครื่องกล (Mechanical), องค์ประกอบทางไฟฟ้า (Electrical) และหลักการทำงาน (Operational Rules) สำหรับอินพุตและเฮาท์พุต นอกจากนี้ที่จุดเชื่อมต่อต้องสามารถปรับปรุงการติดต่อระหว่างอุปกรณ์ชนิดใหม่ๆ กับอุปกรณ์รุ่นเก่าๆ และอุปกรณ์ต่างชนิดกัน ให้สามารถใช้งานร่วมกันได้

### Central Office

ทำหน้าที่เชื่อมต่อระหว่างผู้ใช้โทรศัพท์แต่ละราย ซึ่งอาจจะอยู่ในชุมสายเดียวกันหรือชุมสายต่างกัน ในกรณีที่มีการเชื่อมต่อต่างชุมสาย แต่อยู่ในพื้นที่เดียวกัน การติดต่อระหว่าง Central Office ทั้งสองจะใช้การเชื่อมต่อที่เรียกว่า “Trunk Connecting” แต่ถ้าเชื่อมต่อระหว่างชุมสายที่อยู่คนละพื้นที่ (Long Distance) จะใช้การเชื่อมต่อที่เรียกว่า “Toll Connecting Trunk” ดังแสดงในรูปที่ 2.25

### Carrier Equipment

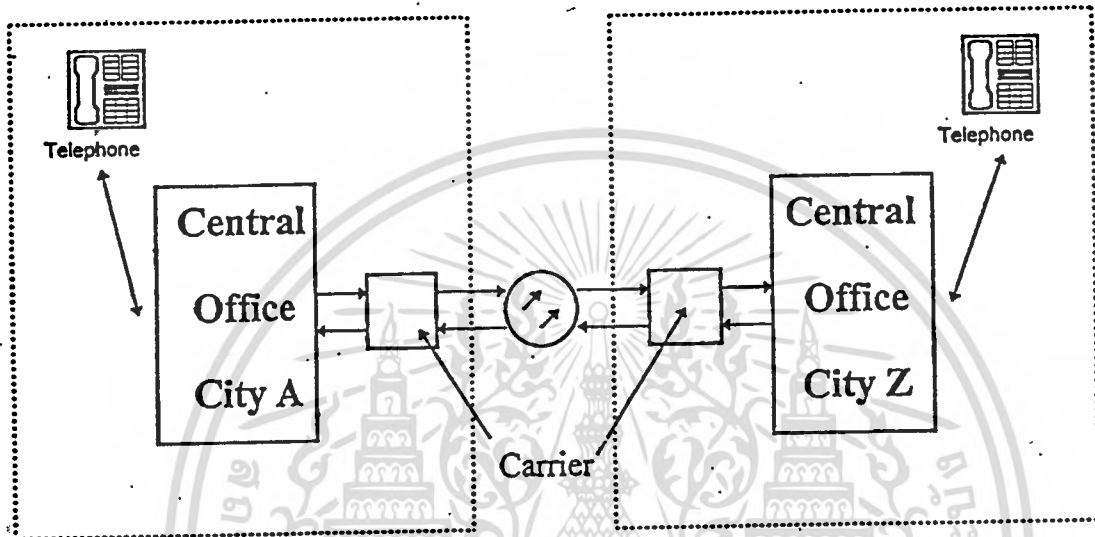
การเชื่อมต่อระหว่างชุมสายสองแห่งเข้าด้วยกัน สัญญาณจากชุมสายจะถูกรวมเข้าด้วยกัน หรือ Multiplex และส่งจากชุมสายหนึ่งสู่อีกทีหนึ่ง Digital Mux, Analog Mux, Microwave Radio และ ไฟเบอร์ออปติก ต่างก็เป็น Carrier System

Carrier จะประกอบไปด้วย Pulse Code Modulation (PCM), Time Division Multiplex (TDM) และ Frequency Division Multiplex (FDM) TDM และ PCM เป็นสัญญาณ Digital ส่วน FDM เป็นสัญญาณ Analog

### Routing

CPU ของชุมสายจะอ่านเลขหมายที่เราหมุน และแปลงเป็นข้อมูลที่จะใช้ในการกำหนดทิศทางของ Traffic (Route) การแปลงข้อมูลนี้ขึ้นอยู่กับโปรแกรมที่เซตไว้ตั้งแต่ติดตั้งระบบ หากเลขหมายที่ได้รับไม่อยู่ใน Translation Table ของชุมสายการเรียกนั้นก็จะถูกเก็บไว้ใน Record หากเลขหมายนั้นเป็นเลขหมายของผู้ใช้ (Subscriber) ที่อยู่ต่างชุมสาย ชุมสายก็จะผ่านเข้าไปสู่ Trunk โดยผ่านอุปกรณ์ Carrier เพื่อส่งต่อไปชุมสายอื่น การเรียกไปที่ผู้ใช้ต่างชุมสาย (Inter exchange call) อาจจะต้องผ่านชุมสายหลายแห่ง และอุปกรณ์ Carrier หลายชุดก่อนที่จะไปสู่เครื่องประจำเลขหมายปลายทางนั้น เพื่อให้การเชื่อมต่อวงจรและโครงข่ายดำเนินไปอย่างมีประสิทธิภาพที่สุด โครงข่ายของวงจร โทรศัพท์ก็องได้รับการออกแบบให้การเรียกผ่านผู้ใช้ ที่อยู่ต่างชุมสายต้องผ่านชุมสายไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ระหว่างทางน้อยที่สุดเท่าที่จะทำได้ ในการออกแบบโครงข่ายชุมสาย Primary, Secondary และ Tertiary จะต้องกำหนดที่ตั้งของชุมสายให้เหมาะสม เพื่อก่อให้เกิดรูปแบบของโครงข่ายที่ดีที่สุด



รูปที่ 2.25 การเชื่อมต่อระหว่าง Central Office

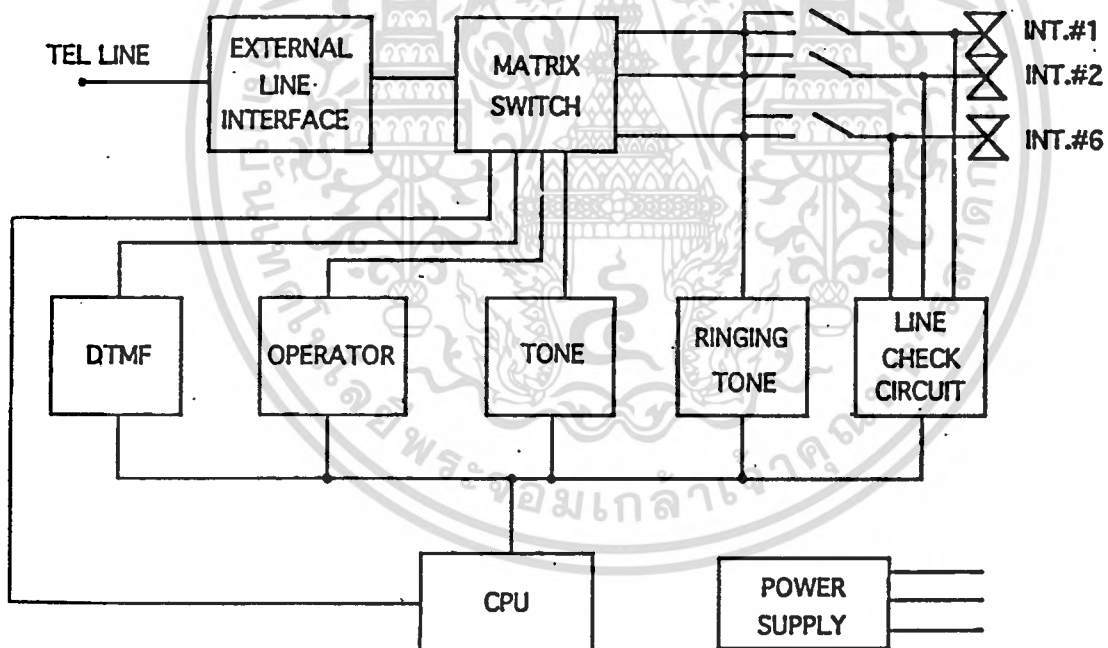
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### บทที่ 3

#### การออกแบบและหลักการทำงาน

##### 3.1 หลักการเบื้องต้น

เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะทำหน้าที่คล้ายชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ คือกำเนิดสัญญาณต่างๆตัดต่อการสื่อสารระหว่างโทรศัพท์ภายในชุมสายให้สามารถติดต่อกันได้โดยเครื่องชุมสายที่สร้างขึ้นนี้ ต้องสามารถใช้งานกับชุมสายหลักภายนอกได้ หรือเมื่อต่อเข้ากับระบบโทรศัพท์ภายนอก ต้องไม่เกิดการรบกวนต่อระบบหลัก



รูปที่ 3.1 บล็อกไดอะแกรมของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.2 การทำงานของชุมสายโทรศัพท์ที่สามารถแบ่งการทำงานออกได้เป็นส่วนๆ ดังนี้

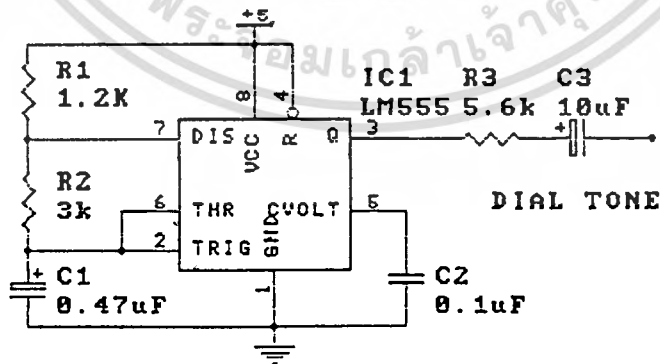
ส่วนต่างๆ ของโทรศัพท์ที่ใช้ในชุมสายนี้ ประกอบด้วยสัญญาณ 4 สัญญาณ คือ สัญญาณให้หมุน (Dial Tone), สัญญาณเรียกกลับ (Ring-back Tone), สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone) และสัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone) โดยมีลักษณะของสัญญาณดังนี้

1. สัญญาณให้หมุน ความถี่ 400 เฮิรตซ์ ติดต่อเนื่องกันตลอด ระดับสัญญาณ 5 Vp-p
2. สัญญาณไม่ว่าง ความถี่ 400 เฮิรตซ์ ติด 0.5 วินาที ดับ 0.5 วินาที ระดับสัญญาณ 5 Vp-p
3. สัญญาณเรียกกลับ ความถี่ 400 เฮิรตซ์ ติด 1 วินาที ดับ 3 วินาที ระดับสัญญาณ 5 Vp-p
4. สัญญาณกระดิ่ง ความถี่ 25 เฮิรตซ์ ติด 1 วินาที ดับ 3 วินาที ระดับสัญญาณ 65 Vp-p

#### วงจรกำเนิดสัญญาณให้หมุน

ใช้ IC เบอร์ NE 555 ต่อวงจรในลักษณะวงจระะสเตเบิลกำเนิดความถี่ที่ต้องการประมาณ 400 เฮิรตซ์  $R_1$ ,  $R_2$  และ  $C_1$  เป็นตัวกำหนดค่าความถี่ที่ต้องการ โดยหาค่าความถี่ได้จากสูตร

$$\begin{aligned}
 f &= 1.443 / (R_1 + 2R_2) C_1 \\
 f &= 1.443 / [1.2k + 2(3k)] 0.47 \mu F \\
 f &= 425 \text{ Hz}
 \end{aligned}$$



รูปที่ 3.2 วงจรกำเนิดสัญญาณให้หมุน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### วงจรกำเนิดสัญญาณไม่ว่าง

เป็นลักษณะความถี่ประมาณ 400 เฮิรตซ์ ติด 0.5 วินาที คับ 0.5 วินาที โดยใช้ IC เบอร์ 556 ซึ่งมีเบอร์ NE 555 อยู่ 2 ชุด ชุดแรก IC<sub>1CA</sub> ประกอบด้วยความถี่ 1 เฮิรตซ์ ไดโอด D<sub>1</sub> ประกอบเป็น วงจรผลิตความถี่ 1 เฮิรตซ์ ไดโอด D<sub>1</sub> ต่อไว้เพื่อช่วยให้ duty cycle น้อยกว่าหรือเท่ากับ 50 เปอร์เซ็นต์ โดยคำนวณความถี่ได้จากสูตร กรณีสี่ที่มีไดโอดได้ดังนี้

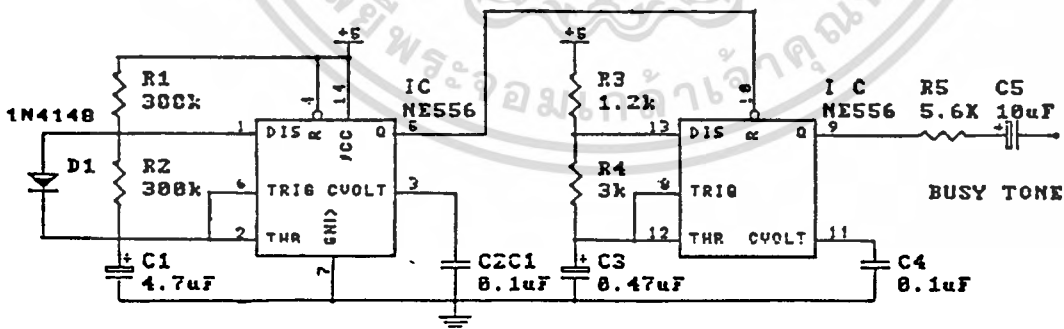
$$f_t = 1.443 / (R_a + R_b)C$$

$$f_t = 1.443 / (300k + 300k) 2.2 \mu F$$

$$f_t = 1 \text{ Hz}$$

$$\text{Duty Cycle (\%)} = [R_2 / (R_a + R_b)] \times 100 \% = 50 \%$$

IC<sub>1CB</sub> ชุดที่สองประกอบด้วยกันเป็น ชุดอะอสเตเบิลผลิตความถี่ประมาณ 400 เฮิรตซ์ สัญญาณไม่ว่าง จะปรากฏออกที่เอาต์พุทของวงจร



รูปที่ 3.3 วงจรกำเนิดสัญญาณไม่ว่าง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

วงจรกำเนิดสัญญาณเรียกกลับ

ประกอบด้วย IC NE556 การทำงานของวงจรมีลักษณะเดียวกับ วงจรกำเนิดสัญญาณไม่  
 ว่าง IC<sub>1C</sub> โดย IC<sub>2CA</sub> ชุดแรกจะผลิตสัญญาณที่มีอัตราการคิด (เอาท์พุทมีสถานะ “ 1 ” ) นาน 1 วินาที  
 อัตราการดับ (สถานะ “ 0 ” ) นาน 3 วินาทีโดยใช้ไดโอด D<sub>2</sub> เป็นตัวช่วยปรับค่า duty cycle โดยหาค่า  
 สถานะ “ 1 “ และสถานะ “ 0 ” ได้ดังนี้

$$f_t = 1.443 / (R_2 + R_3)C$$

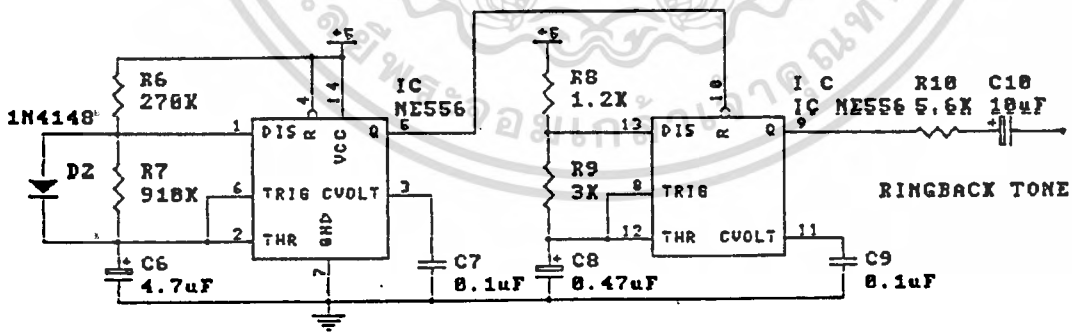
$$f_t = 1.443 / (270k + 910k)4.7\mu F$$

$$f_t = 0.26 \text{ Hz}$$

$$T_1 = 0.693 : T_{ON} = 0.693 \times 270k \times 4.7 \mu F = 0.9 \text{ วินาที}$$

$$T_0 = 0.693 : T_{off} = 0.693 \times 910k \times 4.7 \mu F = 3 \text{ วินาที}$$

IC<sub>2CB</sub> ชุดที่สอง วงจรอะอสติเบล ผลิตความถี่ประมาณ 400 เฮิรตซ์ โดยควบคุมการทำงานจาก IC<sub>2CA</sub>  
 ชุดแรกที่ขา Reset โดยในช่วง T<sub>1</sub> จะผลิตความถี่ 400 Hz ออกทางเอาท์พุทในช่วง T<sub>0</sub> จะไม่มีความถี่  
 ออกมาทางเอาท์พุท

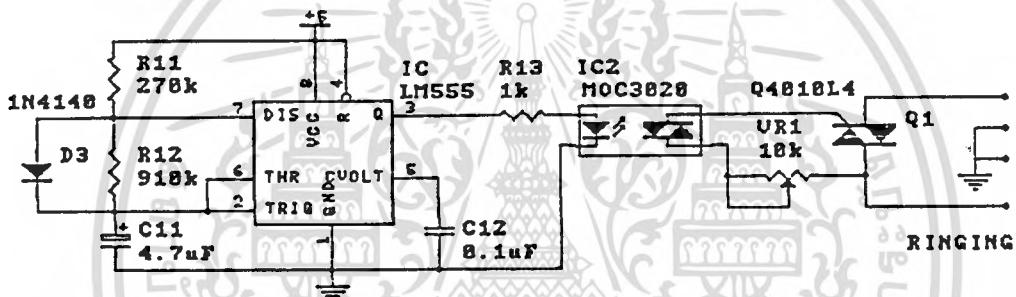


รูปที่ 3.4 วงจรกำเนิดสัญญาณเรียกกลับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### วงจรกำเนิดสัญญาณกระตุ้น

โดยหลักการสัญญาณเรียกกลับ จะมีความถี่ และอัตราการติดดับ เหมือนกันกับวงจรกำเนิดสัญญาณกระตุ้นทุกประการ ซึ่งเราจะไม่กล่าวถึงในส่วนผลิตความถี่ ICLM555 แต่จะกล่าวถึงส่วนเชื่อมต่อกับสัญญาณ 71 V<sub>AC</sub> IC<sub>2</sub> เป็น IC Opto Isolator เป็นตัวแยกกราวด์ของระบบไฟ 5V ออกจากระบบไฟ 71 V<sub>AC</sub> โดย Q<sub>1</sub> ทำหน้าที่เป็นสวิตช์ ส่งสัญญาณกระตุ้นออกไป ซึ่งความแรงของสัญญาณกระตุ้นจะถูกควบคุมโดย VR<sub>1</sub>



รูปที่ 3.5 วงจรสัญญาณกระตุ้น

### วงจร เชื่อมต่อคู่สายภายนอก

วงจรมีทำหน้าที่รับสัญญาณเรียก ที่มาจากชุมสายภายนอก แล้วทำการเปลี่ยนสัญญาณเรียกที่เข้ามา เป็นสัญญาณพัลส์ จากนั้นส่งสัญญาณพัลส์ไปยังซีพียู โดยผ่านพอร์ท 8255 เพื่อแจ้งให้ซีพียูทราบว่า ขณะนี้ได้มีสายนอกต้องการจะติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์ภายใน จากนั้นซีพียูจะติดต่อให้ชุดตอบรับทำงาน โดยจะบอกให้ผู้เรียกกดหมายเลขที่ต้องการติดต่อคือ เลข 1-6 จากนั้นซีพียูจะตรวจเช็คหมายเลขที่ต้องการติดต่อ ว่าว่างหรือไม่ ถ้าว่างก็จะส่งสัญญาณเรียกกลับ มาที่เครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียก ถ้าไม่ว่างก็จะส่งสัญญาณไม่ว่าง ไปยังผู้เรียกต่อไป

จากรูปที่ 3.6 สัญญาณเรียก ส่งมาจากชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์แห่งประเทศไทย จะมีแรงดันประมาณ 100 โวลต์ ถ้าชุมสายส่งสัญญาณเรียกมาที่ outline1 จะผ่านวงจรบริดจ์เรกติฟายเออร์ ผ่าน R<sub>2</sub> 1 กิโลโห์ม ผ่านออปโตไอโซเลเตอร์ (4N26) จะทำให้แอลอีดีเปล่งแสง เป็นผลให้ทรานซิสเตอร์ทำงาน เอาท์พุทของทรานซิสเตอร์จะเป็นลอจิก 0

และผ่านวงจรโมนอสเตเบิล เพื่อหน่วงเวลาสัญญาณเรียกให้มีระยะเวลาขึ้นเล็กน้อยชั่วขณะหนึ่ง เอาท์พุทของโมนอสเตเบิลจะต่อกับซีพียู เพื่อให้ซีพียูทราบว่าขณะนี้สัญญาณเรียกจากองค์การโทรศัพท์เข้ามา นอกจากนี้วงจรเชื่อมต่อกับสายภายนอก จะทำการตัดต่อสายนอกเข้ากับวงจร เมตริกซ์สวิตช์ สัญญาณสนทนาจะผ่านไอโซเลชันทรานฟอร์มเมอร์ ผ่าน C<sub>1</sub> ซึ่งทำหน้าที่เป็น คาปาซิเตอร์คัปปลิง ไปยังวงจรเมตริกซ์สวิตช์

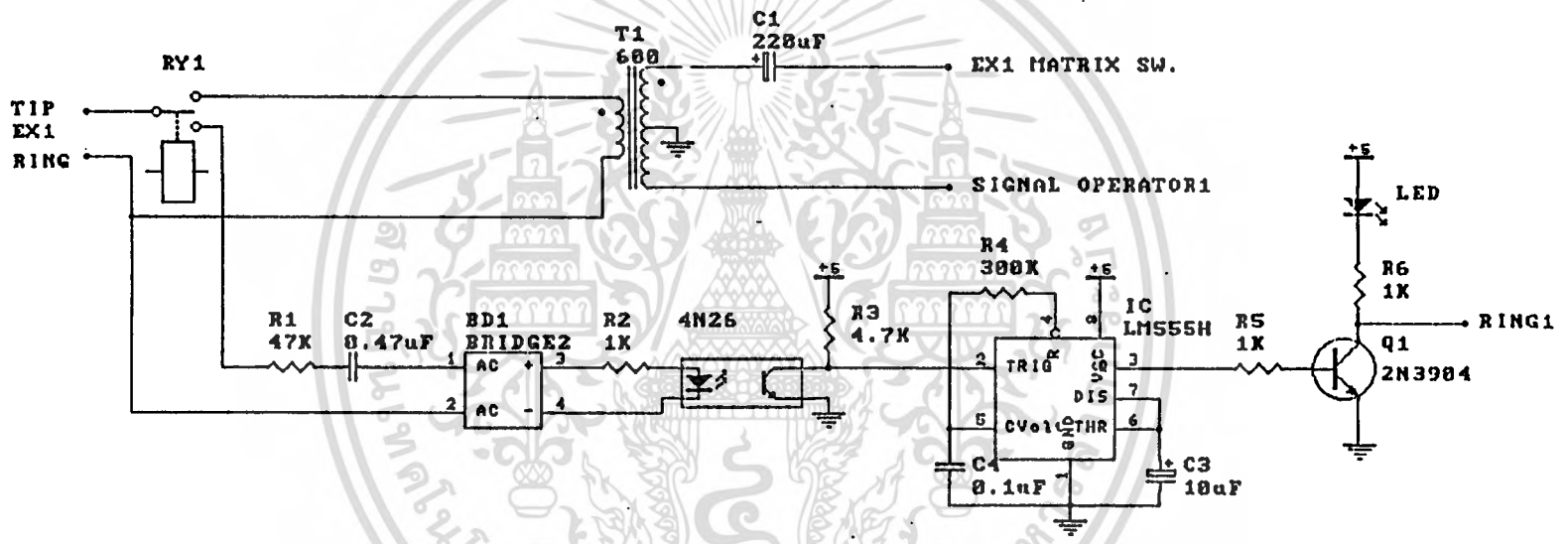
### วงจรตรวจจับสัญญาณความถี่โทรศัพท์

วงจรตรวจจับสัญญาณความถี่โทรศัพท์นี้ จะใช้ไอซี ที่ทำหน้าที่เปลี่ยนสัญญาณความถี่ที่เกิดจากการกดปุ่มโทรศัพท์ชนิดปุ่ม ให้เป็นสัญญาณทางด้านดิจิทัล ที่ออกในลักษณะไบนารี ไอซีตัวนี้ได้แก่ MT8870 สำหรับวงจรมันคู่ได้จากทฤษฎีการใช้งานไอซี MT8870 ใน data sheet

การทำงานของวงจรมันคู่ เมื่อมีการกดปุ่มโทรศัพท์จะทำให้ เอาท์พุทออกมาที่ Q1-Q4 ของ MT8870 นอกจากนั้นจะมีพัลส์ออกมาที่ขา Std ของ MT8870 ทุกครั้งที่มีการกด ซึ่งจะใช้บอกให้ซีพียูทราบว่า มีการกดปุ่มโทรศัพท์เอาท์พุทต่างๆ ของ D0-D3 ดังแสดงในตารางที่ 3.1

รูปที่ 3.7 แสดง วงจรถอดรหัสสัญญาณ DTMF ซึ่งจะต่อกับวงจร เมตริกซ์สวิตช์ ทางขา Y1 - Y4 ขาสโตป (STD) เป็นเอาท์พุทที่บอกให้ทราบว่า MT8870 ได้ทำการถอดรหัสเรียบร้อยแล้ว โดยจะเป็น “1” เมื่อการถอดรหัสเสร็จสมบูรณ์ ทราบค่าของเลขไบนารีที่ Q1 - Q4 ประโยชน์ของขานี้คือ เมื่อโทรศัพท์กดปุ่มเรียบร้อยแล้ว ส่วนควบคุมก็จะตรวจสอบว่า โทรศัพท์เครื่องใดเรียกใช้งาน ก็ จะทำการตรวจสอบสถานะที่ขา STD นี้ เมื่อได้สัญญาณ “1” มาที่ TOE เพื่อให้เห็นค่าเอาต์พุต ซึ่งก็คือหมายเลขปลายทางที่ต้องการติดต่อนั่นเอง จากนั้นส่วนควบคุมก็จะทำการตรวจสอบสถานะ เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง และทำการตัดต่อให้สามารถติดต่อกันได้

รูปที่ 3.6 วงจรส่วนติดต่อภายนอก

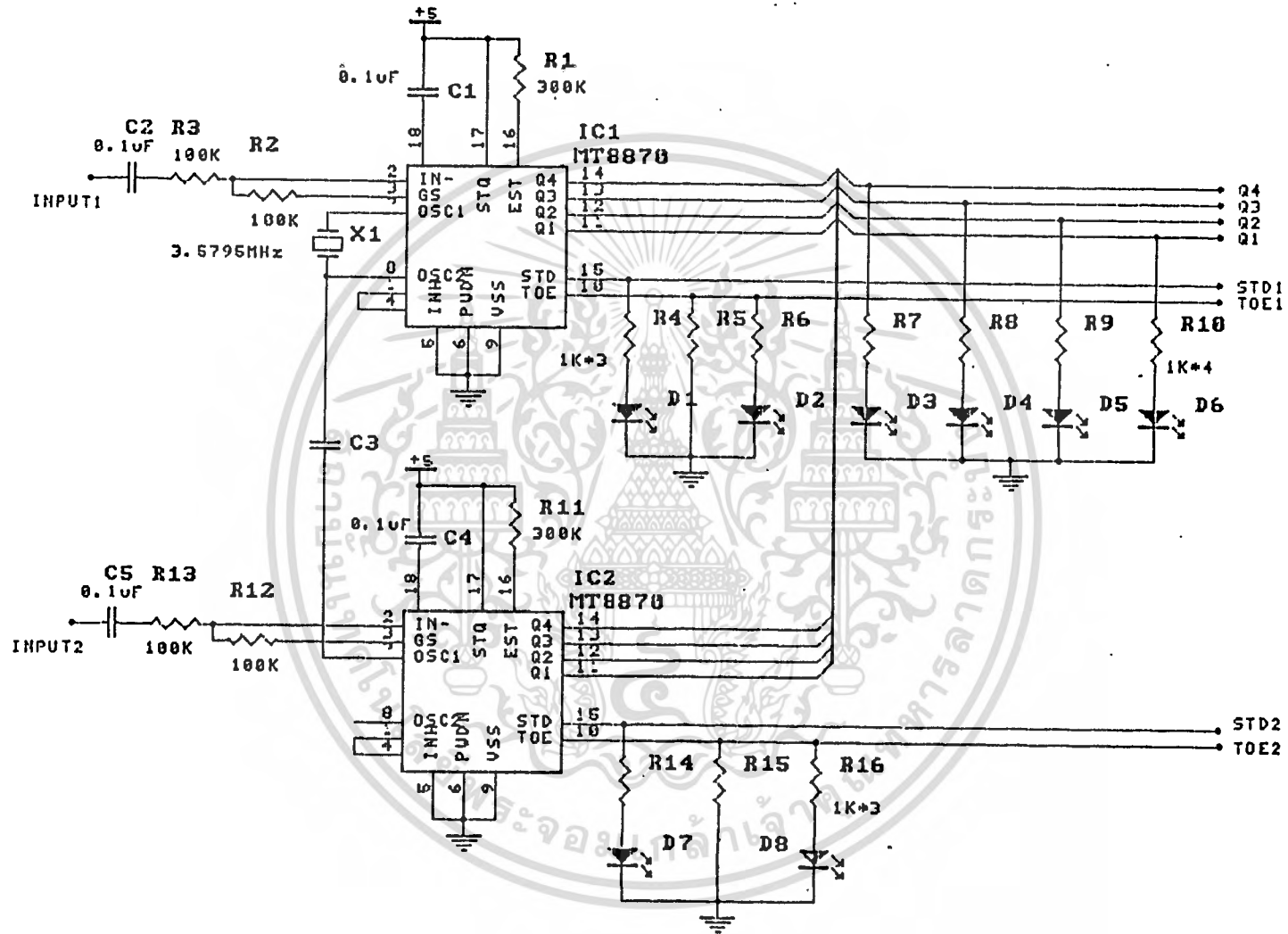


F <sub>LOW</sub>	F <sub>HIGH</sub>	NO	TOE	Q4	Q3	Q2	Q1
697	1209	1	H	0	0	0	1
697	1336H	2		0	0	1	0
697	1477	3	H	0	0	1	1
770	1209	4	H	0	1	0	0
770	1336	5	H	0	1	0	1
770	1477	6	H	0	1	1	0
852	1209	7	H	0	1	1	1
852	1336	8	H	1	0	0	0
852	1477	9	H	1	0	0	1
941	1336	0	H	1	0	1	0
941	1209	.	H	1	0	1	1
941	1477	“	H	1	1	0	0
697	1633	A	H	1	1	0	1
770	1633	B	H	1	1	1	0
852	1633	C	H	1	1	1	1
941	1633	D	H	0	0	0	0
-	-	ANY	L	Z	Z	Z	Z

ตารางที่ 3.1 แสดงค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่างๆ

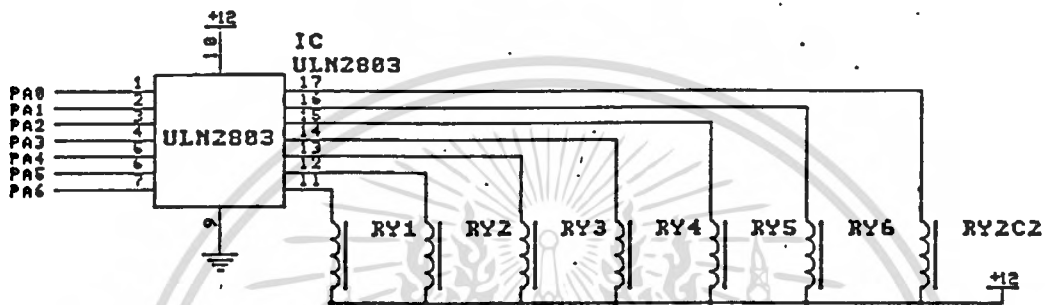
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 3.7 การถอดรหัส DTMF



### ส่วนขั้วรีเลย์ ( Drive Relay )

วงจรขั้วรีเลย์ หัวใจสำคัญคือ IC เบอร์ ULN2803 โดยเป็น IC ขั้วรีเลย์โดยป้อนสัญญาณอินพุต บวก 5 โวลท์ TTL และต่อ Ry ทุกตัวที่ขาเอาต์พุตกับบวก Vcc โดยรับสัญญาณอินพุตที่มาควบคุมจากพอร์ตของ IC8255 # 2



รูปที่ 3.8 วงจรส่วนขั้วรีเลย์ (Drive Relay)

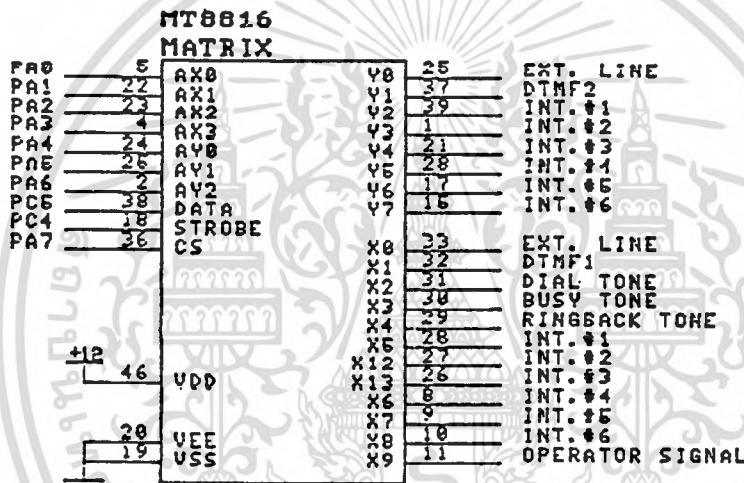
### ส่วนเมตริกซ์สวิตช์ ( Matrix Switch )

วงจรส่วนนี้เป็นส่วนสำคัญส่วนหนึ่ง เพราะเป็นจุดศูนย์กลางการติดต่อสื่อสารต่าง ๆ ซึ่งประกอบด้วยช่องสัญญาณต่าง ๆ , ส่วนคอยรับอัด โนมิตี, ส่วนช่องสัญญาณของคู่สายภายนอก ซึ่งรายละเอียดจากขาต่าง ๆ มีดังนี้

1.  $AX_0, AX_1, AX_2, AX_3, AY_0, AY_1, AY_2$  เป็นขากำหนดตำแหน่งของจุดต่อสวิตช์
2. Data กับ Strobe เป็นตัวควบคุมการเชื่อมต่อสวิตช์ และรีเซ็ตสวิตช์ตามตำแหน่งที่กำหนด ถ้าป้อนขา Data กับ Strobe ด้วยลอจิก "0" และ Strobe เป็น "1" จะเป็นการรีเซ็ตสวิตช์ให้แยกออกจากกัน
3. CS เป็นขาเลือกตัวไอซี ในกรณีใช้ MT8816 เพียงตัวเดียว ให้ต่อกับลอจิก "1" ตลอดถ้าใช้ เมตริกซ์สวิตช์หลายตัว จะใช้ขานี้เป็นตัวเลือกโดยจะแอกทีฟสูง
4. Reset จะต่อกับวงจรอาร์ชีตีฟเฟอเรนเชียล เมื่อมีการเปิดเครื่องใหม่ ไอซีเมตริกซ์สวิตช์ จะทำการรีเซ็ตสถานะเดิมทั้งหมดเพื่อเริ่มการทำงานใหม่
5. ขา  $Y_0, Y_1, Y_2, Y_3$  เป็นขาทางด้านแนวนอน โดยกำหนดเป็นช่องสัญญาณ (Speed Path) จำนวน 74 ช่อง และต่อกับภาคถอดรหัสสัญญาณ DTMF

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6.  $Y_0$  เป็นขาทางด้านบนบนโดยขา  $Y_0$  ต่อกับสายสัญญาณคู่สายภายนอกที่ 1
7. ขา  $X_5, X_{12}, X_{13}, X_6, X_7$  และ  $X_8$  เป็นขาทางด้านบนตั้งโดยต่อกับสายสัญญาณของเครื่องโทรศัพท์ภายในตั้งแต่เครื่องที่ 1 ถึงเครื่องที่ 6 ตามลำดับ
8. ขา  $X_5$  ต่อกับช่องสัญญาณสำรองสำหรับคู่สายภายนอก เพื่อเพิ่มความสามารถในการติดต่อภายในระบบ
9. ขา  $X_9$  เป็นขาสัญญาณของ ระบบตอบรับอัตโนมัติ



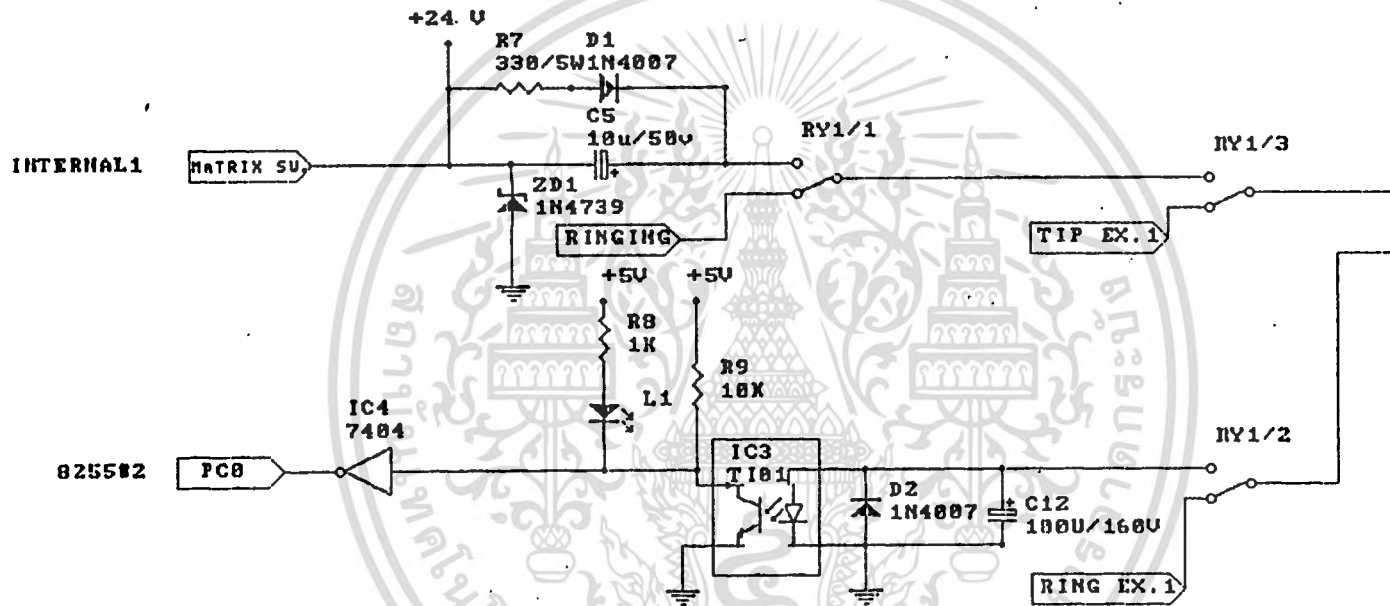
รูปที่ 3.9 วงจรเมตริกซ์สวิทช์

**ส่วนติดต่อภายใน (Internal Line Interface)**

$RY_{11}$  เป็นสวิทช์ตัดต่อในกรณีทีไฟดับ หน้าสัมผัสจะตัดต่อสายภายในที่ 1 ให้ติดต่อกับสายภายนอก 1 คู่สายโดยอัตโนมัติ ตัวต้านทาน  $R_7$  กับไดโอด  $D_1$  ทำการป้อนไปเลี้ยง 24 Vdc ให้โทรศัพท์ภายใน และป้องกันสัญญาณย้อนกลับโดยไดโอด  $D_1$  ผ่านมาที่  $RY_{11}$  เป็นสวิทช์ตัดต่อสัญญาณกระดิ่งในกรณี มีการติดต่อกันควบคุมโดยภาคขั้วรีเลย์ผ่าน  $C_5$  เป็นตัวเก็บประจุคัปปลิ่งสัญญาณส่งต่อไปยังเมตริกซ์สวิทช์ ทางด้าน  $C_{12}$  กับ  $D_2$  เป็นตัวเก็บประจุกับไดโอดที่ช่วยป้องกันแรงดันเกินให้กับ  $IC_3$  Opto Isolator ซึ่งทำการตรวจจับสัญญาณการยกหูโทรศัพท์ ส่งไปให้กับซีพียู

รับรู้ สายภายในที่ 1 จะมี  $RY$  ป้องกันในเวลาไฟดับโดยการตัดต่อกับสายภายนอกโดยตรง สายในที่ 2 ถึงสายภายในที่ 6 จะไม่มี  $RY$  ชุดนี้

รูปที่ 3.10 วงจรส่วนติดต่อภายใน





### ส่วนภาคจ่ายไฟ (Power Supply)

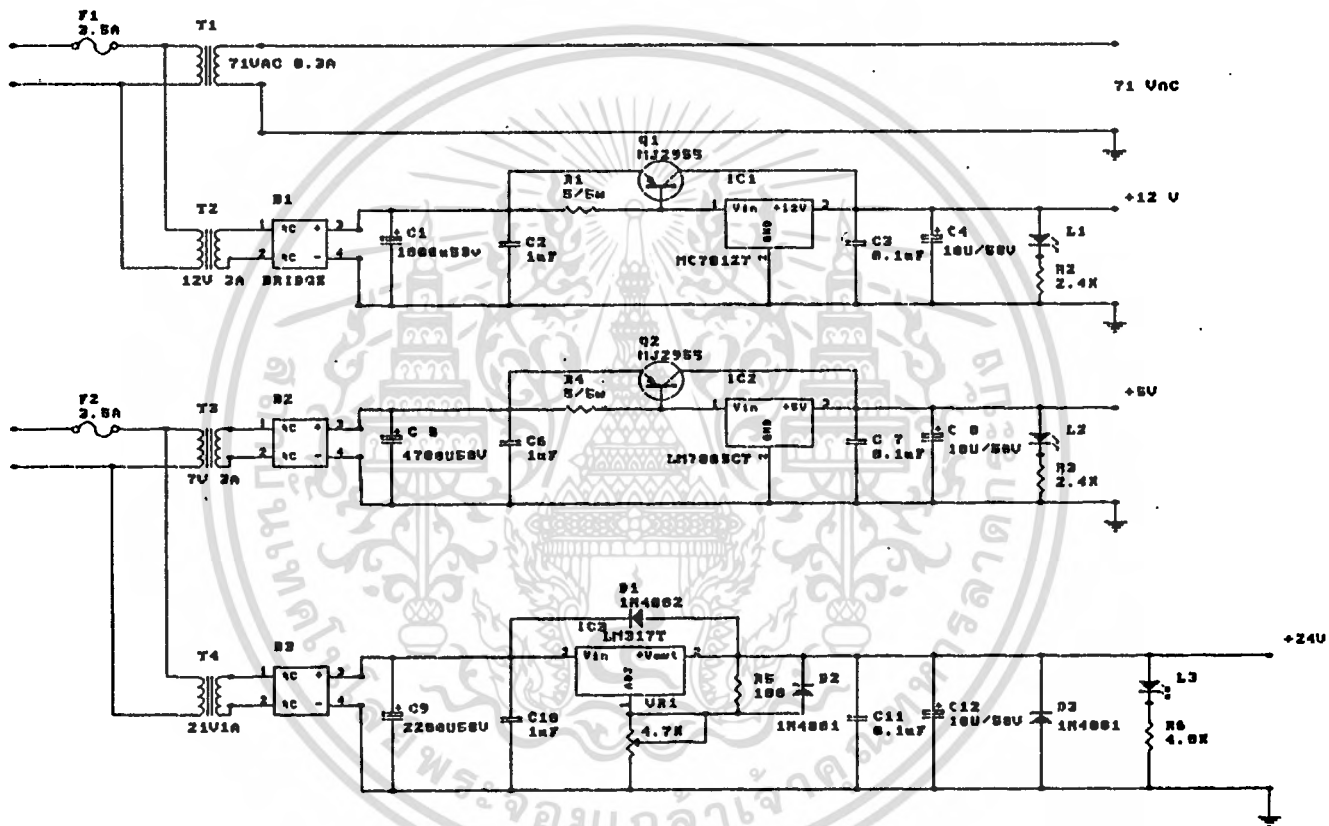
ชุดสายโทรศัพท์สาขาที่สร้างขึ้น ต้องการไฟเลี้ยงวงจรส่วนต่างๆ ดังต่อไปนี้ ต้องการแรงดัน 5 โวลต์ กระแสไฟฟ้าประมาณ 1,620 mV, แรงดัน 10 โวลต์ กระแสไฟฟ้าประมาณ 2 A, แรงดัน 100 โวลต์ กระแสไฟฟ้าประมาณ 200 mA และแรงดัน 25 โวลต์ กระแสไฟฟ้าประมาณ 700 mA

การทำงานของวงจรภาคจ่ายไฟ หม้อแปลง T1 ลดแรงดันเหลือ 71 โวลต์ ผ่านการเรียงกระแส และกรองแรงดันโดย B1, C1, C2 จะได้แรงดันเอาต์พุต ประมาณ 100 โวลต์ จ่ายให้แก่วงจรกำเนิดสัญญาณกระดิ่ง

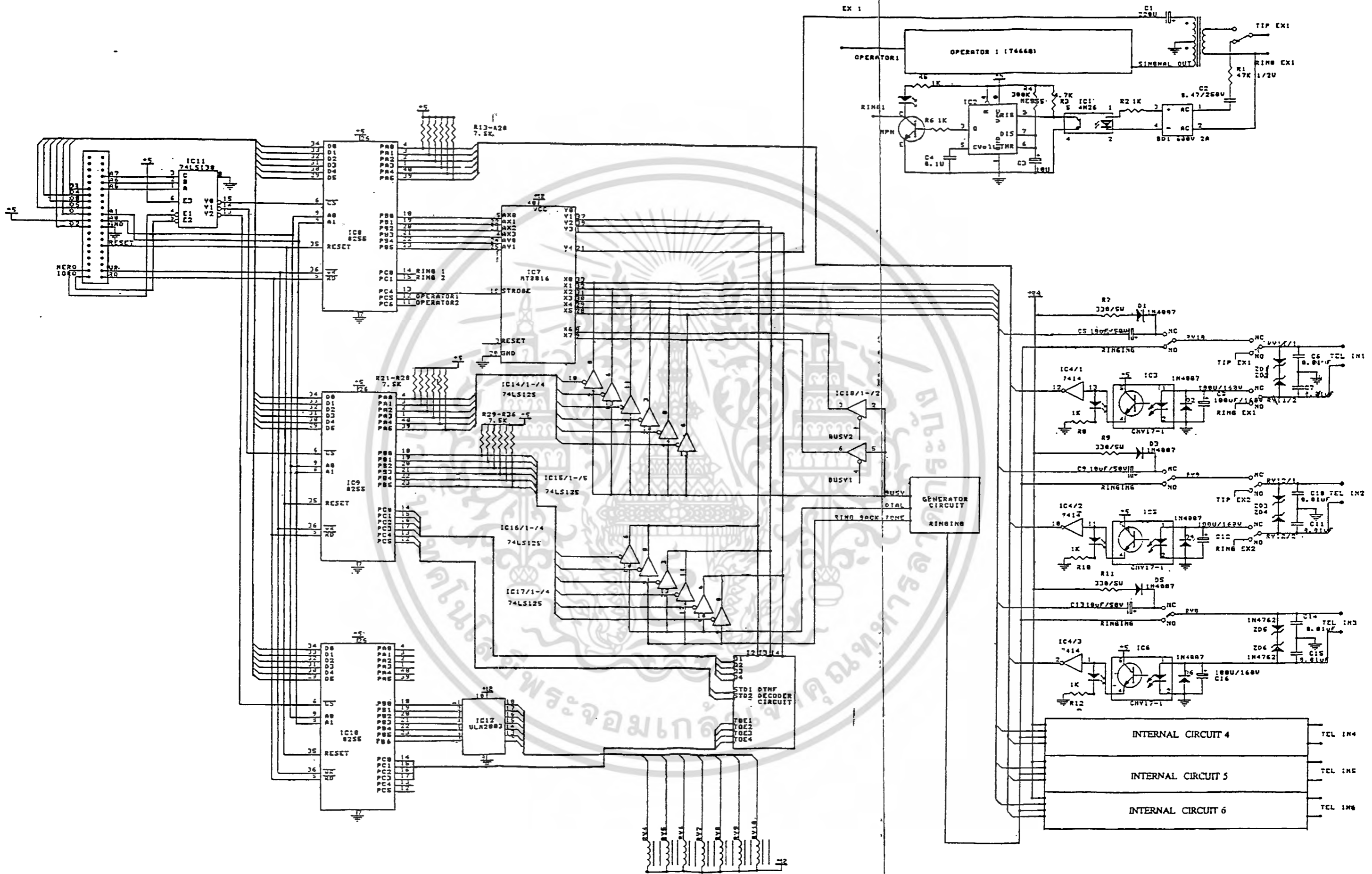
สำหรับแรงดัน 12 โวลต์ ได้จากหม้อแปลง T2 ลดระดับแรงดันเหลือ 12 โวลต์ ผ่านการเรียงกระแส และกรองแรงดันโดย B2, C3, C4 โดย IC1 เป็น IC รีเลย์เตอร์ รักษาแรงดันให้มีค่า 12 โวลต์คงที่ ร่วมกับ Q1 เป็นตัวขยายกระแสให้ได้กระแสที่เอาต์พุต 2 A, C5 กับ C6 ต่อไว้เพื่อช่วยให้ วงจรตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงของโหลดได้ดีขึ้น

สำหรับแรงดัน 5 โวลต์ ได้จากหม้อแปลง T1 ลดระดับแรงดันเหลือ 7 โวลต์ ผ่านการเรียงกระแส และกรองแรงดันโดย B3, C7, C8 โดยมี R3 กับ Q2 ทำหน้าที่เพิ่มความสามารถในการจ่ายกระแสของวงจร IC2 ทำหน้าที่ควบคุมแรงดันเอาต์พุตให้คงที่ 5 โวลต์ C9 กับ C10 ต่อไว้เพื่อช่วยให้วงจรสามารถตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงของโหลดได้ดีขึ้น

สำหรับแรงดัน 24 โวลต์ ได้จากการลดแรงดันผ่าน T4 ผ่านการเรียงกระแส และกรองแรงดันโดย B4, C11, C12 จากนั้นผ่านการควบคุมแรงดันโดยใช้ IC3 เบอร์ LM317T ซึ่งสามารถจ่ายกระแสได้ 1.5 A ต่อร่วมกับ R5, VR, D1, D2 โดย D1 ทำหน้าที่ป้องกันแรงดันย้อนกลับ เข้าขา Adjust ของ IC3 ส่วน VR1 ใช้ในการปรับแรงดันเอาต์พุตให้มีค่า 24 โวลต์ ไดโอด D3 ป้องกันแรงดันลอบออกไปทางเอาต์พุต



รูปที่ 3.12 วงจรจ่ายไฟฟ้า (Power Supply)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งไม่เปิดเผยแหล่งที่มา และต้องขออนุญาตเจ้าของลิขสิทธิ์ก่อนการนำไปใช้



เมตริกซ์สวิตช์ทำการต่อเครื่องโทรศัพท์หมายเลข 1 กับคู่สายนอกจากนั้นเครื่องโทรศัพท์หมายเลข 1 จะได้รับสัญญาณหมุน ซึ่งมาจากชุมสายนอก จากนั้นสามารถกดหมายเลขที่ต้องการติดต่อสนทนาได้ทันที

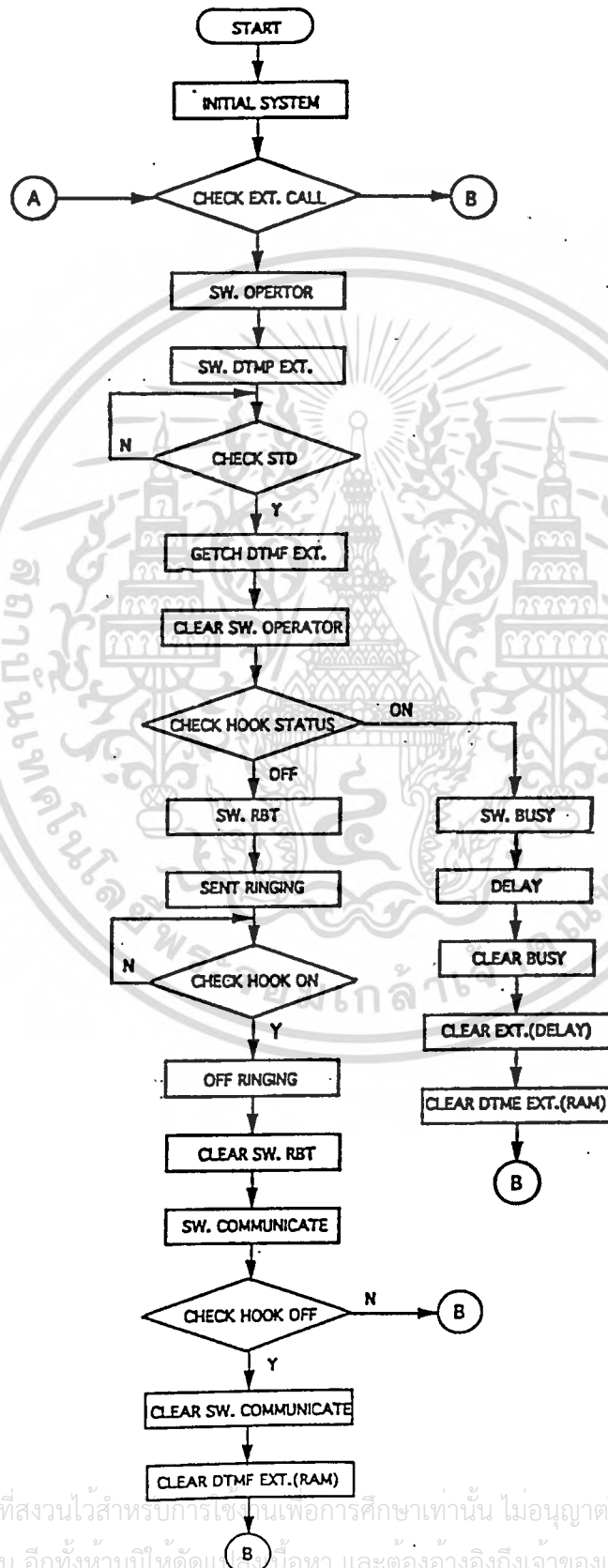
### 3.3.3 กรณีเครื่องโทรศัพท์สายนอกต้องการติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์ภายใน

กรณีเมื่อมีเครื่องโทรศัพท์สายนอกต้องการติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์ภายในโดยมีการส่งสัญญาณเรียก เข้ามายังวงจร (เชื่อมต่อกับสายภายนอก) สัญญาณเรียกจะถูกทำการเรียกตีไฟเออร์ออกมาเป็นสัญญาณดิจิทัลสี่ขา ออปโตทรานซิสเตอร์ มีเอาต์พุตออกมาเป็นพัลส์ลบ ตามสัญญาณเรียกไปทริกให้วงจรโมโนสเตเบิล ซึ่งปกติเอาต์พุตของโมโนสเตเบิลจะเป็นลอจิก 0 เมื่อมีพัลส์มาทริกเพียงลูกเดียว เอาต์พุตของโมโนสเตเบิลจะมีลอจิก 1 เพียงชั่วระยะเวลาหนึ่งแล้วจะกลับเป็นลอจิก 0 อีกครั้ง (พัลส์ที่ออกมาจากเอาต์พุตของโมโนสเตเบิลจะมีคาบเวลาคงที่) สัญญาณนี้จะส่งผ่านพอร์ท 8255 ไปให้ซีพียูทราบว่าขณะนี้ได้มีสายนอกต้องการติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์ภายใน ซีพียูจะทำการส่งสัญญาณไปให้เครื่องตอบรับโทรศัพท์ โดยที่เครื่องตอบรับนี้จะบอกให้สายนอกกดหมายเลขที่ต้องการจะติดต่อ จากนั้นซีพียูจะส่งสัญญาณเรียกไปที่โทรศัพท์เครื่องนั้น พร้อมส่งสัญญาณเรียกกลับไปที่สายนอกที่โทรเข้ามา ถ้าโทรศัพท์เครื่องที่ต้องการจะติดต่อไม่ว่างก็จะส่งสัญญาณไม่ว่างกลับไป

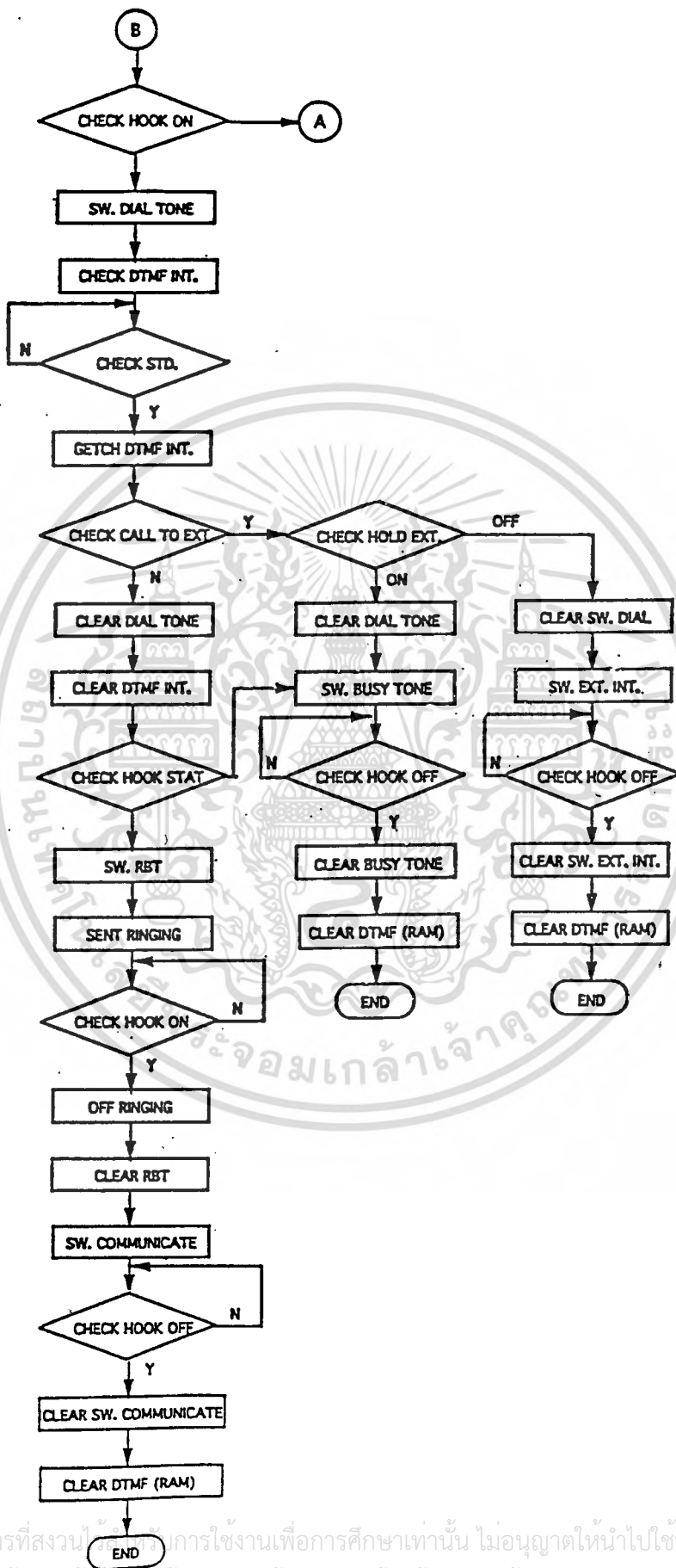
### 3.3.4 กรณีการทำงานในขณะไฟฟ้าดับ

ในขณะไฟฟ้าดับคู่สายภายนอกจะทำการต่อกับเครื่องโทรศัพท์ภายใน หมายเลข 1 โดยการต่อรีเลย์ 2 หน้าสัมผัส ซึ่งหมายความว่า เวลาไฟฟ้าดับ เครื่องโทรศัพท์ภายในทุกเครื่องไม่สามารถทำงานได้ ยกเว้นเครื่องโทรศัพท์ภายในหมายเลข 1 เท่านั้น

### 3.4 โฟลว์ชาร์ตของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ (1 คู่สายภายนอก 6 คู่สายภายใน)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดต่อเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.5 รูปต้นแบบของเครื่องผสมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ



รูปที่ 3.13 รูปถ่ายต้นแบบของเครื่องโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

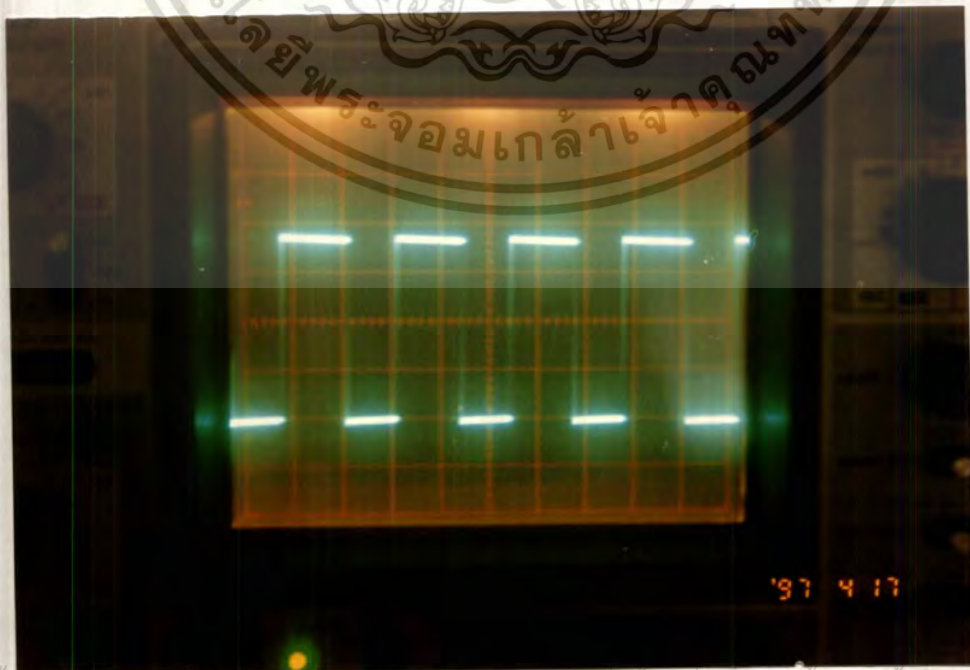
## บทที่ 4

### การทดลองและผลการทดลอง

#### 4.1 ผลการทดลอง

##### 4.1.1 การติดต่อภายใน

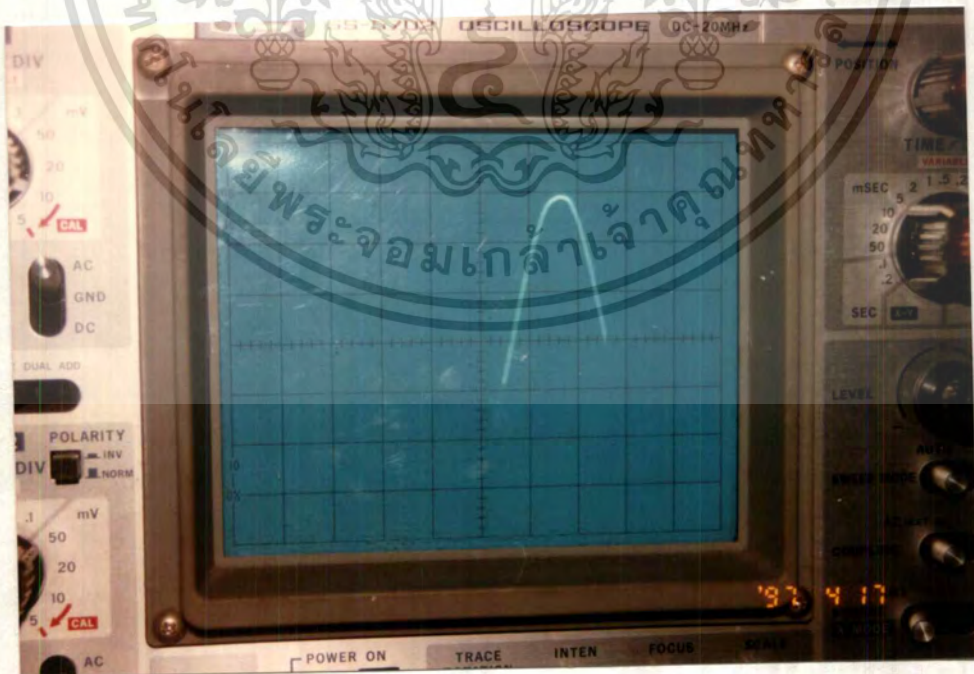
การทดลองติดต่อภายในระหว่างคู่สายภายใน 6 คู่สาย เริ่มทดลองโดยขงูโทรศัพท์ จะได้รับสัญญาณให้กดหมายเลข ซึ่งสัญญาณนี้มีลักษณะความถี่ประมาณ 400 เฮิรตซ์ ระดับสัญญาณประมาณ 5 Vp-p ดังติดต่อกันตลอด ความชัดเจนของสัญญาณเสียงดี แต่คุณภาพของเสียงจะไม่ได้มาตรฐานเหมือนกับองค์การโทรศัพท์แห่งประเทศไทย การทดลองทำได้โดยการกดหมายเลขภายในทดลองโดยให้เครื่องโทรศัพท์เครื่องที่ 1 ทำการกดหมายเลขประจำเครื่องภายในที่ต้องการติดต่อ โดยกดหมายเลขประจำเครื่องได้ทันที เมื่อเครื่องโทรศัพท์ที่ต้องการติดต่อว่างอยู่ก่อนทำการเรียกเครื่องที่ 1 ที่ทำการเรียกจะได้รับสัญญาณเรียกกลับ (Ringback Tone) ซึ่งมีความถี่ 400 เฮิรตซ์ ติด 1 วินาที คับ 3 วินาที ระดับสัญญาณประมาณ 5 Vp-p ดังแสดงดังรูปที่ 4.1 และรูปที่ 4.2 ตามลำดับ และเครื่องที่ถูกเรียกจะได้รับสัญญาณเรียก (Ringing Tone) มีความถี่ 25 เฮิรตซ์ ติด 1 วินาที คับ 3 วินาที ระดับสัญญาณประมาณ 60 Vp-p แสดงดังรูปที่ 4.3 ความดังของสัญญาณเสียงชัดเจนดี สัญญาณที่สนทนาระหว่างสายภายในด้วยกัน มีความแรงชัดเจนดี อาจมีสัญญาณรบกวนเกิดขึ้นขณะสนทนาบ้างเล็กน้อย



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับอาจารย์งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
รูปที่ 4.1 รูปสัญญาณความถี่ 400 เฮิรตซ์ ระดับสัญญาณ 5 Vp-p  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.2 รูปสัญญาณขณะที่ไม่มีสัญญาณ (ดับ)



รูปที่ 4.3 รูปสัญญาณความถี่ 25 เฮิรตซ์ ระดับสัญญาณ 60 Vp-p

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.1.2 การติดต่อจากตู้สายภายในไปยังตู้สายภายนอก

การติดต่อจากตู้สายภายในไปยังตู้สายภายนอก โดยมีตู้สายภายนอก 1 ตู้สาย และตู้สายภายใน 6 ตู้สาย การใช้งานในการต่อตู้สายภายนอกจะต้องทำการครหัสผ่านก่อน คือให้กดหมายเลข “9” ถ้าสายนอกว่างอยู่หรือไม่มีตู้สายภายในเครื่องอื่นต่อกับตู้สายภายนอกอยู่ เครื่องที่ต้องการติดต่อกับภายนอกจะได้รับสัญญาณให้กดหมายเลข แต่ถ้าตู้สายภายนอกมีการใช้งานอยู่ก่อนแล้ว เครื่องที่ต้องการสายภายนอกจะได้รับสัญญาณสายไม่ว่าง การทดลองปรากฏว่าสามารถติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์ภายนอกได้ และมีระดับความดังของสัญญาณเสียงชัดเจนดี ในกรณีที่สายภายนอกถูกใช้งานอยู่แล้ว เครื่องหมายเลขอื่นที่ต้องการติดต่อกับตู้สายภายนอก ภายหลังจากกดเลข “9” แล้ว จะได้รับสัญญาณสายไม่ว่างทันที

#### 4.1.3 การทดลองติดต่อจากตู้สายภายนอก

ทำการลองเรียกจากตู้สายภายนอกมายังตู้สายภายใน ผลปรากฏว่าเสียงตอบรับมีความชัดเจนพอสมควร จากนั้นทำการกดหมายเลขภายใน “1” ขณะที่กำลังรอติดต่อกับเครื่องที่ “1” จะได้ยินเสียงสัญญาณเรียกกลับ เมื่อเครื่องที่ “1” ทำการรับสายก็สามารถสนทนากันได้ ซึ่งสัญญาณเสียงมีความชัดพอสมควร

### 4.2 ปัญหาที่เกิดขึ้น

4.2.1 หม้อแปลงแมชชีง 600 โยห์ม ถ้าไม่มีเซนเตอร์แท็บแล้วต่อกับ Operator Switch กับโทรศัพท์ภายใน ซึ่งเมื่อ Operator Switch ทำงานได้ แต่สวิทซ์โทรศัพท์ภายใน ที่ต่อกับโทรศัพท์ภายนอก จะไม่สามารถสนทนากันได้ เพราะจุดต่อ Operator Switch เมื่อไม่ทำงาน จะมีค่าเอาท์พุท 0 โวลท์ และทำให้สวิทซ์ภายในกับภายนอกไม่สามารถสนทนากันได้ สัญญาณพูดจะถูกบายพาสส่งกราวด์หมด

4.2.2 ในขั้นตอนการทดลองวงจรในส่วนเชื่อมต่อภายในจะพบว่า เกิดการกระชากของกระแสไฟฟ้า ในขณะป้อนสัญญาณเรียก ทำให้ไอซีออปได้คับเปิด เบอร์ 4N37 เสียหายบ่อยๆ

4.2.3 เมตริกซ์สวิทซ์เสียหายบ่อยๆ เพราะมีไฟเลี้ยง +24 โวลท์ จ่ายให้กับโทรศัพท์ภายใน ซึ่งจะต่ออยู่กับเมตริกซ์สวิทซ์ ทำให้เมตริกซ์สวิทซ์พังได้

4.2.4 ภาคกำเนิดสัญญาณเรียกผลิตสัญญาณกระดิ่งออกมาในระดับแรงดันต่ำ จะทำให้โทรศัพท์บางรุ่นไม่มีเสียงกระดิ่งออกมา

### 4.3 การแก้ไขปัญหา

#### 4.3.1 โดยใช้หม้อแปลงแมชชีงที่มีเซนเตอร์แท็บ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับเผยแพร่เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.3.2 การแก้ไขปัญหาไอซี 4N37 ซึ่งเสียบ่อยๆ กระทำได้โดยการตัดวงจรซีเนอร์ไดโอดที่ส่วนเชื่อมต่อกภายใน กับตัวประจุ 0.01 ไมโครฟารัด นำออกไปทั้งหมด เพราะซีเนอร์ไดโอดเวลามีสัญญาณเรียก สัญญาณเรียกบางส่วนจะทำให้ IC 4N37 เสียหายได้ ส่วนตัวเก็บประจุเวลาป้อนสัญญาณเรียกจะลัดวงจรลงกราวด์ ทำให้หม้อแปลงที่ภาคจ่ายไฟเกิดการเสียหายได้

4.3.3 ใช้ซีเนอร์ไดโอด 9 โวลท์ ต่อไว้กับขามตรีกซ์สวิทซ์ทุกขาที่ต่อกับเครื่องโทรศัพท์ทั้งภายในและภายนอก

4.3.4 สัญญาณกระดิ่ง เราใช้ไครแอคเป็นสวิทซ์ ความแรงและเบาของสัญญาณเรียก อยู่ที่ประมาณกระแสเกท เราสามารถปรับกระแสเกท เพื่อเพิ่มระดับความแรงของสัญญาณได้ตามต้องการ



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 5

### บทสรุปและวิจารณ์

#### 5.1 บทสรุป

ปริญญานิพนธ์นี้เสนอผลงานเกี่ยวกับ เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ ซึ่งมี 1 คู่สาย ภายนอก, และ 6 คู่สายภายใน ซึ่งใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ เป็นตัวควบคุมการทำงานของระบบชุมสายโทรศัพท์ทั้งหมด ทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติทำงานได้รวดเร็ว และมีขนาดเล็กกว่าเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติที่ใช้วงจรเชิงเส้น เป็นส่วนควบคุมการทำงานของระบบ ซึ่งเป็นผลให้เกิดความสะดวกในการติดตั้งและเคลื่อนย้าย ประหยัดพื้นที่ในการติดตั้ง ทั้งยังออกแบบวงจรต่างๆ ที่ประกอบเข้ากับระบบไมโครโปรเซสเซอร์ เพื่อควบคุมเครื่องชุมสายโทรศัพท์ ให้ใช้อุปกรณ์ที่หาซื้อได้ง่ายตามท้องตลาดในราคาถูก ทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ สามารถผลิตได้เองในประเทศในราคาถูก

ทั้งนี้ปริญญานิพนธ์นี้มีความจำกัดเรื่องเวลาในการทำโครงการ ทางคณะผู้จัดทำจึงไม่ได้ ออกแบบลายปริ้นท์ จึงได้ใช้ปริ้นท์อเนกประสงค์แทน การทดลองเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ ในส่วนของการทดลอง สามารถทำงานได้ดี ทั้งในส่วนของควบคุมสัญญาณเสียงต่างๆ ได้ การติดต่อระหว่างคู่สายภายนอก ภายใน และภายในด้วยกันได้ แต่ยังมีปัญหาที่เกิดขึ้นบ้าง ซึ่งปัญหาที่เกิดขึ้นนั้น จำเป็นต้องใช้ระยะเวลาในการแก้ไขปัญหาต่างๆ รวมถึงงบประมาณที่ใช้ด้วย ซึ่งทางคณะผู้จัดทำหวังว่าจะมีผู้สนใจนำโครงการชุดนี้ไปพัฒนาในส่วนของโปรแกรมได้อย่างสมบูรณ์ โดยนำแนวความคิดที่ผู้จะทำได้จะทำขึ้นไปพัฒนาและปรับปรุงให้โครงการนี้สมบูรณ์อย่างแท้จริง

#### 5.2 ประโยชน์ที่ได้รับจากการทำโครงการ

5.2.1 ทำให้ได้รับความรู้ความเข้าใจในการทำงาน เครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

5.2.2 เพื่อเป็นแนวทางให้นักศึกษารุ่นต่อไป ได้ศึกษาและพัฒนาระบบเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติให้มีประสิทธิภาพมากขึ้น

#### 5.3 แนวทางในการพัฒนาโครงการ

5.3.1 โครงการสามารถเพิ่มคู่สายภายนอก และภายในได้โดยเพิ่มอุปกรณ์ติดต่อภายในและภายนอก และเขียนโปรแกรมเพิ่มเติมขึ้น

5.3.2 โครงการนี้สามารถเพิ่มฟังก์ชันต่างๆ ได้ เช่น การประชุมร่วมทางโทรศัพท์โดยการเขียนโปรแกรมเพิ่มเติมเข้าไป โดยไม่ต้องเพิ่มทางด้านฮาร์ดแวร์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
5.3.3 สามารถเพิ่มระบบการคิดเงินอัตโนมัติ และมอร์นิเตอร์แสดงผลต่างๆ ได้  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามเผยแพร่ต่อแบบสงวนเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรมการทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ

```

;*****
;FILENAME  EXT_INT.ASM
;DESCRIPTIONEXTERNAL PHONE CALL TO INTERNAL PABX SYSTEM
;HARDWARE  JAZZ-31 V2.0
;ASSEMBLER  SXA51
;START DATE 18/2/1997
;PROGRAMER MR.SUTI PANICHAKARN (B.IND TELECOMMUNICATION KMITL.)
;*****

        ORG 8100H      ;ORIGIN ADDRESS

;*****
;
;                ADDRESS PORTS (PPI 8255)
;*****
PORTA_1  EQU 0FA00H;PORT A 8255#1 (ADDRESS & CS :MATRIX SW.)
PORTB_1  EQU 0FA01H      ;PORT B 8255#1 (D3-D0:DTMF1 & DTMF2)
PORTC_1  EQU 0FA02H      ;PORT C 8255#1 (CHECK EXT.,STROBE & DATA)
CPORT_1  EQU 0FA03H      ;CONTROL 8255#1 (PORT A:OUT B:IN CL:IN CH:OUT =
83H)

PORTA_2  EQU 0FE00H;PORT A 8255#2 (RELAY & OPERATOR)
PORTB_2  EQU 0FE01H      ;PORT B 8255#2 (NOT USED)
PORTC_2  EQU 0FE02H      ;PORT C 8255#2 (CHECK TEL.INTERNAL & STD DTMF)
CPORT_2  EQU 0FE03H      ;CONTROL 8255#2 (PORT A:OUT B:OUT C:IN = 89H)

;                ADDRESS BUFFERS (EXTERNAL RAM)

H_STAT   EQU 1000H ;HOOK STATUS
RE_STAT  EQU 1001H ;RELAY & OPER. STATUS
HOLD_EXT EQU 1002H ;EXTERNAL HOLD(1ST)

```

```

HOLD_ON EQU 0003H ;EXTERNAL HOLD (2ND)
DTMF_EXT EQU 0004H ;KEYS CODE DTMF.2 FROM EXTERNAL TELEPHONE
HOLD_INT EQU 0005H ;INTERNAL HOLD (1ST)
INT_ON EQU 0006H ;INTERNAL HOLD (2ND)
DTMF_INT EQU 0007H ;KEYS CODE DTMF.1 FROM INTERNAL TELEPHONE
IN_STAT EQU 0008H ;NEW HOOK STATUS INTERNAL
IN_1ST EQU 0009H ;NUMBER INTERNAL TELEPHONE
INT_IO EQU 000AH ;INTERNAL-EXTERNAL HOLD
HOLD_BUSY EQU 000BH ;BUSY HOLD INTERNAL TELEPHONE
INT_HOLD EQU 000CH

START: LJMPP B_MAIN

INIT_SYS: MOV DPTR,#CPORT_2
MOV A,#89H ;SET PORT A:OUT B:OUT C:IN
MOVX @DPTR,A ;SEND COMMAND TO ADDRESS CONTROL
8255#2
MOV DPTR,#CPORT_1
MOV A,#83H ;SET PORT A:OUT B:IN CL:IN CH:OUT
MOVX @DPTR,A ;SEND COMMAND TO ADDRESS CONTROL
8255#1
MOV DPTR,#PORTA_2
MOV A,#10000000B ;SET OPER OFF & CLEAR ALL RELAY OFF
MOVX @DPTR,A ;SEND DATA TO PORT A 8255#2
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX @DPTR,A ;STORE INITIAL RELAY & OPER. STATUS
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,00000000B ;CLEAR ADDRESS & CS OFF
MOVX @DPTR,A ;SEND DATA TO PORT A 8255#1
MOV DPTR,#PORTC_1

```

```

MOV A,#00000000B ;CLEAR DATA & STROBE OFF
MOVX @DPTR,A ;SEND DATA TO PORT CH 8255#1
MOV DPTR,#PORTC_2
MOVX A,@DPTR ;IN INITIAL HOOK STATUS FROM PORT C

```

8255#2

```

MOV DPTR,#H_STAT
MOVX @DPTR,A ;STORE HOOK STATUS
MOV A,#00H
MOV DPTR,#HOLD_EXT ;INITIAL BUFFER HOLD_EXT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_ON ;INITIAL BUFFER HOLD_ON
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_EXT ;INITIAL BUFFER DTMF_EXT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_INT ;INITIAL BUFFER HOLD_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_INT ;INITIAL BUFFER DTMF_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_STAT ;INITIAL BUFFER IN_STAT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_1ST ;INITIAL BUFFFER-IN_1ST
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON ;INITIAL BUFFER INT_ON
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_IO ;INITIAL BUFFER INT_IO
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_BUSY ;INITIAL BUFFER HOLD_BUSY
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_HOLD

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารราชการ  
 MOVX @DPTR,A สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

RET

SUB\_EXT1: MOV DPTR,#HOLD\_EXT

MOVX A,@DPTR

CJNE A,#00H,OUT1\_EXT1

SJMP IN\_EXT1

OUT1\_EXT1: RET

IN\_EXT1: MOV DPTR,#DTMF\_EXT

MOVX A,@DPTR

CJNE A,#00H,OUT2\_EXT1

SJMP EXT\_1

OUT2\_EXT1: RET

EXT\_1: MOV DPTR,#PORTC\_1

MOVX A,@DPTR ;IN EXT.CALL FROM PORT CL 8255#1

ANL A,#00000001B ;CHECK EXT.CALL

JZ SW\_OPER

MOV DPTR,#HOLD\_EXT ;NO CALL

MOV A,#00H ;HOLD OFF EXTERNAL (#00H)

MOVX @DPTR,A

MOV DPTR,#DTMF\_EXT

MOVX @DPTR,A

RET

SW\_OPER: MOV DPTR,#HOLD\_EXT ;YES CALL

MOV A,#0FFH ;HOLD ON EXTERNAL (#0FFH)

MOVX @DPTR,A

MOV DPTR,#RE\_STAT

MOVX A,@DPTR ;LOAD RELAY & OPER. STATUS

ORL A,#00000001B ;SET RELAY 2C2 ACTIVE

MOVX @DPTR,A ;STORE RELAY & OPER. STATUS

เอกสารนี้เป็น MOV DPTR,#PORTA\_2 การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A          ;SEND ACTIVE RELAY 2C2
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,#8BH            ;SET SW.X9-Y0 (OPERS.-EXT.)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#30H           ;SET DATA & STROBE ACTIVE
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR         ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
ANL A,#01111111B    ;CLEAR OPER. ACTIVE
MOVX @DPTR,A        ;STORE RELAY & OPER. STATUS
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A        ;SEND ACTIVE OPER.
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,#90H           ;SET SW.X0-Y1 (EXT.-DTMF2)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#30H           ;SET DATA & STORE ACTIVE
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_2
WAIT_STD: MOVX A,@DPTR ;IN STD:DTMF2 FROM PORT C 8255#2
ANL A,#10000000B    ;CHECK STD ACTIVE
JZ WAIT_STD
MOV DPTR,#PORTB_1
MOVX A,@DPTR        ;IN D3-30:DTMF2
ANL A,#11110000B    ;CLEAR LSB
MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,#90H           ;SW.X0-Y1 (EXT.-DTMF2)

```

```

MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H ;CLEAR SW.X0-Y1 OFF (CLEAR DATA OFF)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,#8BH ;SW.X9-Y0 (OPER.-EXT.)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H ;CLEAR DATA & SW.X9-Y0 (OPER.-EXT.)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
ORL A,#10000000B ;SET OPER. OFF
MOVX @DPTR,A ;STORE RELAY & OPER. STATUS
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A ;SEND OPER. OFF
RET

SUB_EXT2: MOV DPTR,#HOLD_EXT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,IN_EXT2
RET

IN_EXT2: MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,A_1
RET

A_1: CJNE A,#10H,A_2
MOV R0,#00000001B ;CALL INTEL.1
MOV R1,#00000010B ;STORE COMMAND RINGING INTEL.1 (OUT

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

RET
A_2: CJNE A,#20H,A_3
      MOV R0,#00000010B ;CALL INTEL.2
      MOV R1,#00000100B ;STORE COMMAND RINGING INTEL.2
      RET
A_3: CJNE A,#30H,A_4
      MOV R0,#00000100B ;CALL INTEL3
      MOV R1,#00001000B ;STORE COMMAND RINGING INTEL.3
      RET
A_4: CJNE A,#40H,A_5
      MOV R0,#00001000B ;CALL INTEL.4
      MOV R1,#00010000B ;STORE COMMAND RINGING INTEL.4
      RET
A_5: CJNE A,#50H,A_6
      MOV R0,#00010000B ;CALL INTEL.5
      MOV R1,#00100000B ;STORE COMMAND RINGING INTEL.5
      RET
A_6: CJNE A,#60H,OUT_EXT2
      MOV R0,#00100000B ;CALL INTEL.6
      MOV R1,#01000000B ;STORE COMMAND RINGING INTEL.6
      RET
OUT_EXT2: MOV DPTR,#RE_STAT
          MOVX A,@DPTR ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
          ANL A,#1111110B ;CLEAR EXT. OUT OF SYSTEM (CLEAR RELAY 2C2)
          MOVX @DPTR,A ;STORE RELAY & OPER. STATUS
          MOV DPTR,#PORTA_2
          MOVX @DPTR,A ;SEND COMMAND CLEAR EXT.(RELAY 2C2)
          MOV DPTR,#DTMF_EXT
          MOV A,#00H ;NO KEYS CODE DTMF (#00H)
          MOVX @DPTR,A

```

```
MOV DPTR,#HOLD_EXT
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
RET
```

```
SUB_EXT3: MOV DPTR,#HOLD_EXT
```

```
MOVX A,@DPTR
```

```
CJNE A,#00H,IN_EXT3
```

```
RET
```

```
IN_EXT3: MOV DPTR,#DTMF_EXT
```

```
MOVX A,@DPTR
```

```
CJNE A,#00H,IN1_EXT3
```

```
RET
```

```
IN1_EXT3: MOV DPTR,#HOLD_ON
```

```
MOVX A,@DPTR
```

```
CJNE A,#0FFH,EXT3
```

```
RET
```

```
EXT3: MOV DPTR,#HOLD_ON
```

```
MOV A,#0FFH
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
CALL CH_400L
```

```
ANL A,R0
```

```
JZ RBT_RING ;CHECK HOOK STATUS
```

```
MOV DPTR,#PORTA_1;HOOK ON
```

```
MOV A,#83H ;SET SW.X3-Y0 (BUSY-EXT.)
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
MOV DPTR,#PORTC_1
```

```
MOV A,#30H ;SET DATA & STROBE ACTIVE
```

```
MOVX @DPTR,A
```

```
CALL DELAY_10S ;DELAY 10 SEC.
```

```
MOV DPTR,#PORTA_1
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารต้นฉบับที่จัดทำขึ้นโดยระบบอัตโนมัติของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่สามารถแก้ไขหรือเปลี่ยนแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H          ;CLEAR SW.X3-Y0 (BUSY-EXT.)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR        ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
ANL A,#11111110B    ;CLEAR EXT. OUT OF SYSTEM (CLEAR RELAY 2C2)
MOVX @DPTR,A        ;STORE RELAY & OPER. STATUS
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A        ;SEND COMMAND CLEAR EXT. (RELAY 2C2)
MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_EXT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_ON
MOVX @DPTR,A
RET
DELAY_10S: PUSH PSW
          PUSH 7
          PUSH 6
          MOV R7,#14H          ;20 LOOP
W0:      MOV R6,#04H
W1:      CALL DE_1
          DJNZ R6,W1
          DJNZ R7,W0
          POP 6
          POP 7
          POP PSW

```

เอกสารนี้ **RET** กสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

DE_1: PUSH PSW          ;DELAY 1 SEC.
      PUSH 7
      PUSH 6
      MOV R7,#00H
      MOV R6,#00H
D1:   ,DJNZ R7,$
      DJNZ R6,D1
      POP 6
      POP 7
      POP PSW
      RET
RBT_RING: MOV DPTR,#PORTA_1 ;HOOK OFF
        MOV A,#84H          ;SET SW.X4-Y0 (RINGBACK-EXT.)
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#PORTC_1
        MOV A,#30H         ;SET DATA & STROBE ACTIVE
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#RE_STAT
        MOVX A,@DPTR       ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
        ORL A,R1           ;COMMAND START RINGING FOLLOW NUMBER IN R1
        MOVX @DPTR,A      ;STORE RELAY & OPER. STATUS
        MOV DPTR,#PORTA_2
        MOVX @DPTR,A      ;SEND START RINGING SIGNAL (SET RELAY)
REC_OFF: MOV DPTR,#PORTC_2
        MOVX A,@DPTR
        MOV DPTR,#H_STAT
        MOVX @DPTR,A
        ANL A,R0
        JZ REC_OFF

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารตัวอย่างที่จัดทำขึ้นเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CPL A          ;COMPLEMENT NUMBER IN R1
MOV R1,A
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR   ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
ANL A,R1       ;SET COMMAND STOP RINGING FOLLOW NUMBER IN
R1
MOVX @DPTR,A   ;STORE RELAY & OPER. STATUS
MOV DPTR,#PORTA_1
MOVX @DPTR,A   ;SEND STOP RINGING SIGNAL (CLEAR RELAY)
MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,#84H     ;SW.X4-Y0 (RINGBACK-EXT.)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H    ;CLEAR SW.X4-Y0 (RINGBACK-EXT.)
MOVX @DPTR,A
RET
SUB_EXT4: MOV DPTR,#HOLD_EXT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,IN_EXT4
RET
IN_EXT4: MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,B_1
RET
B_1: CJNE A,#10H,B_2
MOV R1,#85H   ;COMMAND SET SW.X5-Y0 (INTEL.1-EXT.)
CALL S_COM
RET
B_2: CJNE A,#20H,B_3
MOV R1,#86H   ;COMMAND SET SW.X12-Y0 (INTEL.2-EXT.)

```

```

CALL S_COM
RET
B_3: CJNE A,#30H,B_4
      MOV R1,#87H           ;COMMAND SET SW.X13-Y0 (INTEL.3-EXT.)
      CALL S_COM
      RET
B_4:  CJNE A,#40H,B_5
      MOV R1,#88H           ;COMMAND SET SW.X6-Y0 (INTEL.4-EXT.)
      CALL S_COM
      RET
B_5:  CJNE A,#50H,B_6
      MOV R1,#89H           ;COMMAND SET SW.X7-Y0 (INTEL.5-EXT.)
      CALL S_COM
      RET
B_6:  CJNE A,#60H,OUT_EXT4
      MOV R1,#8AH           ;COMMAND SET SW.X8-Y0 (INTEL.6-EXT.)
      CALL S_COM
      RET
OUT_EXT4: MOV DPTR,#RE_STAT
          MOVX A,@DPTR      ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
          ANL A,#1111110B   ;CLEAR EXT. OUT OF SYSTEM (CLEAR RELAY 2C2)
          MOVX @DPTR,A      ;STORE RELAY & OPER. STATUS
          MOV DPTR,#PORTA_2
          MOVX @DPTR,A      ;SEND COMMAND CLEAR EXT.(RELAY 2C2)
          MOV DPTR,#DTMF_EXT
          MOV A,#00H        ;NO KEYS CODE DTMF (#00H)
          MOVX @DPTR,A
          MOV DPTR,#HOLD_EXT
          MOVX @DPTR,A
          MOV DPTR,#HOLD_ON

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารเพื่อการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A
RET
S_COM:    MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,R1      ;LOAD COMMAND SET SW. FOLLOW NUMBER INTEL.
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#30H    ;SET DATA & STROBE ACTIVE
MOVX @DPTR,A
RET
SUB_EXT5: MOV DPTR,#HOLD_EXT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,IN_EXT5
RET
IN_EXT5:  MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOVX A,@DPTR      ;LOAD KEY CODE FROM BUFFER RAM
CJNE A,#00H,C_1
RET
C_1:     CJNE A,#10H,C_2
C_I1:    CALL CH_400L
ANL A,#0000001B  ;CHECK INTEL.1 (HOOK OFF)
JZ C_10
RET
C_10:   MOV R1,#85H      ;SW.X5-Y0 (INTEL.1-EXT.)
CALL C_COM
RET
C_2:    CJNE A,#20H,C_3
C_I2:   CALL CH_400L
ANL A,#00000010B ;CHECK INTEL.2 (HOOK OFF)
JZ C_20
RET

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

C_20: MOV R1,#86H          ;SW.X12-Y0 (INTEL.2-EXT.)
      CALL C_COM
      RET

C_3:  CJNE A,#30H,C_4
C_I3: CALL CH_400L
      ANL A,#00000100B    ;CHECK INTEL.3 (HOOK OFF)
      JZ C_30
      RET

C_30: MOV R1,#87H          ;SW.X13-Y0 (INTEL.3-EXT.)
      CALL C_COM
      RET

C_4:  CJNE A,#40H,C_5
C_I4: CALL CH_400L
      ANL A,#00001000B    ;CHECK INTEL.4 (HOOK OFF)
      JZ C_40
      RET

C_40: MOV R1,#88H          ;SW.X6-Y0 (INTEL.4-EXT.)
      CALL C_COM
      RET

C_5:  CJNE A,#50H,C_6
C_I5: CALL CH_400L
      ANL A,#00010000B    ;CHECK INTEL.5 (HOOK OFF)
      JZ C_50
      RET

C_50: MOV R1,#89H          ;SW.X7-Y0 (INTEL.5-EXT.)
      CALL C_COM
      RET

C_6:  CJNE A,#60H,OUT_EXT5
C_I6: CALL CH_400L
      ANL A,#00100000B    ;CHECK INTEL.6 (HOOK OFF)

```

```

JZ C_60
RET
C_60: MOV R1,#8AH          ;SW.X8-Y0 (INTEL.6-EXT.)
CALL C_COM
RET
OUT_EXT5: MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ANL A,#1111110B        ;CLEAR EXT. OUT OF SYSTEM
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_EXT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_ON
MOVX @DPTR,A
RET
C_COM:  MOV DPTR,#PORTA_1
MOV A,R1                ;LOAD ADDRESS SW.
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H              ;CLEAR SW. (CLEAR DATA PIN)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR            ;LOAD RELAY & OPER. STATUS
ANL A,#1111110B        ;CLEAR EXT. OUT OF SYSTEM
MOVX @DPTR,A           ;STORE RELAY & OPER. STATUS

```

เอกสารนี้เป็น **MOV DPTR,#PORTA\_2** การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A          ;SEND CLEAR EXT. (CLEAR RELAY 2C2)
MOV DPTR,#DTMF_EXT
MOV A,#00H            ;NO KEYS CODE DTMF (#00H)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_EXT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_ON
MOVX @DPTR,A
RET
CH_400L: PUSH PSW
      PUSH 7
      PUSH 6
      MOV R7,#04H
IN_NHOOK: MOV R6,#00H
      MOV DPTR,#PORTC_2
IN1_NHOOK: MOVX A,@DPTR
      CJNE R6,#0FFH,N1_CHOOK
      SJMP IN2_NHOOK
N1_CHOOK: INC R6
      SJMP IN1_NHOOK
IN2_NHOOK: DJNZ R7,IN_NHOOK
      MOV DPTR,#H_STAT
      MOVX @DPTR,A
      POP 6
      POP 7
      POP PSW
      RET
CH_400L1: PUSH PSW
      PUSH 7
      PUSH 6

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV R7,#1FH
IN_NHOOK1: MOV R6,#00H
MOV DPTR,#PORTC_2
IN1_NHOOK1: MOVX A,@DPTR
CJNE R6,#0FFH,N1_CHOOK1
SJMP IN2_NHOOK1
N1_CHOOK1: INC R6
SJMP IN1_NHOOK1
IN2_NHOOK1: DJNZ R7,IN_NHOOK1
MOV DPTR,#H_STAT
MOVX @DPTR,A
POP 6
POP 7
POP PSW
RET
SUB_INT1: MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT_1
RET
INT_1: MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX A,@DPTR ;LOAD NUMBER INTERNAL(1ST)
CJNE A,#00,O_INT1
SJMP E_0 ;NOT USED INTEL.
O_INT1: RET ;USED INTEL.
E_0: MOV DPTR,#H_STAT
MOVX A,@DPTR ;LOAD HOOK STATUS
MOV R2,A
CALL CH_400L1
MOV R3,A

```

```

ANL A,R3          ;HOOK ON INCREMENTS
MOV R2,A
E_1:  MOV DPTR,#DTMF_EXT
      MOVX A,@DPTR          ;LOAD NUMBER DTMF EXTERNAL
      CJNE A,#10H,E_2
      MOV A,R2
      ANL A,#00000001B
      JZ O_E1
      MOV A,R2
      ANL A,#11111110B    ;VARIATE HOOK INCREMENTS
      MOV DPTR,#IN_STAT
      MOVX @DPTR,A        ;STORE VARIATE HOOK
O_E1: RET
E_2:  CJNE A,#20H,E_3
      MOV A,R2
      ANL A,#00000010B
      JZ O_E2
      MOV A,R2
      ANL A,#1111101B    ;VARIATE HOOK
      MOV DPTR,#IN_STAT
      MOVX @DPTR,A        ;STORE VARIATE HOOK
O_E2: RET
E_3:  CJNE A,#30H,E_4
      MOV A,R2
      ANL A,#00000100B
      JZ O_E3
      MOV A,R2
      ANL A,#11111011B   ;VARIATE HOOK
      MOV DPTR,#IN_STAT

```

```

O_E3: RET
E_4:  CJNE A,#40H,E_5
      MOV A,R2
      ANL A,#00001000B
      JZ O_E4
      MOV A,R2
      ANL A,#11110111B   ;VARIATE HOOK
      MOV DPTR,#IN_STAT
      MOVX @DPTR,A      ;STORE VARIATE HOOK
O_E4:  RET
E_5:  CJNE A,#50H,E_6
      MOV A,R2
      ANL A,#00010000B
      JZ O_E5
      MOV A,R2
      ANL A,#11101111B   ;VARIATE HOOK
      MOV DPTR,#IN_STAT
      MOVX @DPTR,A      ;STORE VARIATE HOOK
O_E5:  RET
E_6:  CJNE A,#60H,OUT_INT1
      MOV A,R2
      ANL A,#00100000B
      JZ OUT_INT1
      MOV A,R2
      ANL A,#11011111B   ;VARIATE HOOK
      MOV DPTR,#IN_STAT
      MOVX @DPTR,A      ;STORE VARIATE HOOK
      RET
OUT_INT1: MOV A,R2      ;NOT VARIATE HOOK

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารของบริษัทฯ การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A          ;STORE HOOK INCREMENTS
RET

SUB_INT2: MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT2
RET

INT2: MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX A,@DPTR          ;LOAD NUMBER DTMF INTERNAL(USED)
CJNE A,#00H,O_INT2
SJMP INT_2           ;NOT USED INTEL.

O_INT2: RET           ;USED INTEL.

INT_2: MOV DPTR,#IN_STAT
MOVX A,@DPTR          ;LOAD INTERNAL HOOK
MOV R2,A
ANL A,#00000001B      ;CHECK INTEL.1
JZ F_2
MOV DPTR,#IN_1ST     ;YES. INTEL.1
MOV A,#00000001B
MOVX @DPTR,A         ;STORE INTEL.1 1ST(HOOK ON)
RET

F_2: MOV A,R2         ;NO. INTEL.1
ANL A,#00000010B     ;CHECK INTEL.2
JZ F_3
MOV DPTR,#IN_1ST     ;YES. INTEL.2
MOV A,#00000010B
MOVX @DPTR,A         ;STORE INTEL.2 1ST(HOOK ON)
RET

F_3: MOV A,R2         ;NO. INTEL.2
ANL A,#00000100B     ;CHECK INTEL.3

```

เอกสารนี้ JZ F\_4 ารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV DPTR,#IN_1ST ;YES. INTEL.3
MOV A,#00000100B
MOVX @DPTR,A ;STROE INTEL.3 1ST(HOOK ON)
RET
F_4: MOV A,R2 ;NO. INTEL.3
ANL A,#00001000B ;CHECK INTEL.4
JZ F_5
MOV DPTR,#IN_1ST ;YES. INTEL.4
MOV A,#00001000B
MOVX @DPTR,A ;STORE INTEL.4 1ST(HOOK ON)
RET
F_5: MOV A,R2 ;NO. INTEL.4
ANL A,#00010000B ;CHECK INTEL.5
JZ F_6
MOV DPTR,#IN_1ST ;YES. INTEL.5
MOV A,#00010000B
MOVX @DPTR,A ;STORE INTEL.5 1ST(HOOK ON)
RET
F_6: MOV A,R2 ;NO. INTEL.5
ANL A,#00100000B ;CHECK INTEL.6
JZ OUT_INT2
MOV DPTR,#IN_1ST ;YES. INTEL.6
MOV A,#00100000B
MOVX @DPTR,A ;STORE INTEL.6 1ST(HOOK ON)
RET
OUT_INT2: MOV DPTR,#IN_1ST ;NONE INTEL. HOOK ON
MOV A,#00H
MOVX @DPTR,A
RET

```

SUB\_INT3: MOV DPTR,#HOLD\_BUSY เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT3
RET
INT3: MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,O_INT3
SJMP INT_3
O_INT3: RET
INT_3: MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX A,@DPTR ;LOAD NUMBER INTEL. (1ST)
CJNE A,#00H,G_1
RET
G_1: CJNE A,#0000001B,G_2 ;INTEL.1
MOV A,#0A2H ;SET SW.X2-Y2 (DIAL-INTEL.1)
CALL DIAL_DTMF1
MOV A,#0A1H ;SET SW.X1-Y2 (DTMF.1-INTEL.1)
CALL DIAL_DTMF1
RET
G_2: CJNE A,#0000010B,G_3 ;INTEL.2
MOV A,#0B2H ;SET SW.X2-Y3 (DIAL-INTEL.2)
CALL DIAL_DTMF1
MOV A,#0B1H ;SET SW.X1-Y3 (DTMF.1-INTEL.2)
CALL DIAL_DTMF1
RET
G_3: CJNE A,#00000100B,G_4 ;INTEL.3
MOV A,#0C2H ;SET SW.X2-Y4 (DIAL-INTEL.3)
CALL DIAL_DTMF1
MOV A,#0C1H ;SET SW.X1-Y4 (DTMF.1-INTEL.3)
CALL DIAL_DTMF1
RET

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
G_4: CJNE A,#00001000B,G_5 ;INTEL.4
      MOV A,#0D2H ;SET SW.X2-Y5 (DIAL-INTEL.4)
      CALL DIAL_DTMF1
      MOV A,#0D1H ;SET SW.X1-Y5 (DTMF.1-INTEL.4)
      CALL DIAL_DTMF1
      RET
```

```
G_5: CJNE A,#00010000B,G_6 ;INTEL.5
      MOV A,#0E2H ;SET SW.X2-Y6 (DIAL-INTEL.5)
      CALL DIAL_DTMF1
      MOV A,#0E1H ;SET SW.X1-Y6 (DTMF.1-INTEL.5)
      CALL DIAL_DTMF1
      RET
```

```
G_6: CJNE A,#00100000B,OUT_INT3 ;INTEL.6
      MOV A,#0F2H ;SET SW.X2-Y7 (DIAL-INTEL.6)
      CALL DIAL_DTMF1
      MOV A,#0F1H ;SET SW.X1-Y7 (DTMF.1-INTEL.6)
      CALL DIAL_DTMF1
      RET
```

```
OUT_INT3: MOV DPTR,#IN_1ST
          MOV A,#00H
          MOVX @DPTR,A
          RET
```

```
DIAL_DTMF1: MOV DPTR,#PORTA_1
            MOVX @DPTR,A
            MOV DPTR,#PORTC_1
            MOV A,#30H
            MOVX @DPTR,A
            RET
```

```
SUB_INT4: MOV DPTR,#HOLD_BUSY
```

เอกสารนี้เป็น MOVX A,@DPTR สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CJNE A,#0FFH,I_I4
RET
I_I4: MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
      CJNE A,#00H,O_INT4
      SJMP IN4
O_INT4: RET
IN4:  MOV DPTR,#IN_1ST
      MOVX A,@DPTR          ;LOAD NUMBER INTEL. (1ST)
      CJNE A,#00H,INT4
      RET
INT4: MOV DPTR,#PORTC_2
INT_4: MOVX A,@DPTR
      ANL A,#01000000B ;CHECK STD DTMF1
      JZ INT_4
      MOV DPTR,#PORTB_1;YES STD DTMF1 ACTIVE
      MOVX A,@DPTR
      ANL A,#00001111B ;CLEAR MSB
      MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX @DPTR,A ;STORE KEYCODE DTMF1 (INTERNAL)
J_1:  MOV DPTR,#IN_1ST
      MOVX A,@DPTR          ;LOAD NUMBER INTEL. (1ST)
      CJNE A,#00000001B,J_2 ;INTEL.1
      MOV A,#0A2H ;SW.X2-Y2 (DIAL-INTEL.1)
      CALL C_DIAL_DTMF1
      MOV A,#0A1H ;SW.X1-Y2 (DTMF.1-INTEL.1)
      CALL C_DIAL_DTMF1
      RET
J_2:  CJNE A,#00000010B,J_3 ;INTEL.2

```

เอกสารนี้ MOV A,#0B2H นี้ไว้สำหรับ;SW.X2-Y3 (DIAL-INTEL.2) นี้ ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CALL C_DIAL_DTMF1
MOV A,#0B1H      ;SW.X1-Y3 (DTMF.1-INTEL.2)
CALL C_DIAL_DTMF1
RET
J_3: CJNE A,#00000100B,J_4      ;INTEL.3
MOV A,#0C2H      ;SW.X2-Y4 (DIAL-INTEL.3)
CALL C_DIAL_DTMF1
MOV A,#0C1H      ;SW.X1-Y4 (DTMF.1-INTEL.3)
CALL C_DIAL_DTMF1
RET
J_4: CJNE A,#00001000B,J_5      ;INTEL.4
MOV A,#0D2H      ;SW.X2-Y5 (DIAL-INTEL.4)
CALL C_DIAL_DTMF1
MOV A,#0D1H      ;SW.X1-Y5 (DTMF.1-INTEL.4)
CALL C_DIAL_DTMF1
RET
J_5: CJNE A,#00010000B,J_6      ;INTEL.5
MOV A,#0E2H      ;SW.X2-Y6 (DIAL-INTEL.5)
CALL C_DIAL_DTMF1
MOV A,#0E1H      ;SW.X1-Y6 (DTMF.1-INTEL.5)
CALL C_DIAL_DTMF1
RET
J_6: CJNE A,#00100000B,OUT_INT4  ;INTEL.6
MOV A,#0F2H      ;SW.X2-Y7 (DIAL-INTEL.6)
CALL C_DIAL_DTMF1
MOV A,#0F1H      ;SW.X1-Y7 (DTMF.1-INTEL.6)
CALL C_DIAL_DTMF1
RET
OUT_INT4: MOV DPTR,#IN_1ST

```

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A
RET
C_DIAL_DTMF1: MOV DPTR,#PORTA_1
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H
MOVX @DPTR,A
RET
SUB_INT5: MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT5
RET
INT5: MOV DPTR,#HOLD_INT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT_5
RET
INT_5: MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,K_1
RET
K_1: MOV DPTR,#HOLD_INT
MOV A,#0FFH
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX A,@DPTR ;LOAD NUMBER INTERNAL TELEPHONE
CJNE A,#01H,K_2 ;INTEL.1
CALL CH_400L
ANL A,#0000001B ;CHECK HOOK OFF

```

```

CALL BUSY_INT          ;HOOK ON
RET
K_1RING: CALL RBT_INT      ;HOOK OFF
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ORL A,#00000010B      ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.1
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
RET
K_2: CJNE A,#02H,K_3      ;INTEL.2
CALL CH_400L
ANL A,#00000010B      ;CHECK HOOK OFF
JZ K_2RING
CALL BUSY_INT          ;HOOK ON
RET
K_2RING: CALL RBT_INT      ;HOOK OFF
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ORL A,#00000100B      ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
RET
K_3: CJNE A,#03H,K_4      ;INTEL.3
CALL CH_400L
ANL A,#00000100B      ;CHECK HOOK OFF
JZ K_3RING
CALL BUSY_INT          ;HOOK ON
RET

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

K_3RING: CALL RBT_INT           ;HOOK OFF

        MOV DPTR,#RE_STAT
        MOVX A,@DPTR
        ORL A,#00001000B       ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.3
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#PORTA_2
        MOVX @DPTR,A
        RET

K_4:    CJNE A,#04H,K_5           ;INTEL.4
        CALL CH_400L
        ANL A,#00001000B       ;CHECK HOOK OFF
        JZ K_4RING
        CALL BUSY_INT           ;HOOK ON
        RET

K_4RING: CALL RBT_INT           ;HOOK OFF
        MOV DPTR,#RE_STAT
        MOVX A,@DPTR
        ORL A,#00010000B       ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.4
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#PORTA_2
        MOVX @DPTR,A
        RET

K_5:    CJNE A,#05H,K_6           ;INTEL.5
        CALL CH_400L
        ANL A,#00010000B       ;CHECK HOOK OFF
        JZ K_5RING
        CALL BUSY_INT           ;HOOK ON
        RET

K_5RING: CALL RBT_INT           ;HOOK OFF

```

เอกสารนี้เป็น MOV DPTR,#RE\_STAT การใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX A,@DPTR
ORL A,#00100000B ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.5
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
RET
K_6: CJNE A,#06H,K_9 ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.6
CALL CH_400L
ANL A,#00100000B ;CHECK HOOK OFF
JZ K_6RING
CALL BUSY_INT ;HOOK ON
RET
K_6RING: CALL RBT_INT ;HOOK OFF
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ORL A,#01000000B ;SET RINGING SIGNAL TO INTEL.6
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
RET
K_9: CJNE A,#09H,OUT_INT5 ;EXT.
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ANL A,#00000001B ;CHECK EXT. (USED)
JZ IN_EXT
OUT_INT5: CALL BUSY_INT ;USED
RET
IN_EXT: MOV DPTR,#IN_1ST ;NOT USED
MOVX A,@DPTR
MOV DPTR,#INT_IO

```

```

MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
MOV DPTR,#HOLD_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ORL A,#00000001B ;SET RELAY 2C2 (USED EXT.)
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_IO
MOVX A,@DPTR ;LOAD NUMBER INTEL.
X_1: CJNE A,#00000001B,X_2
      MOV A,#0A0H ;SW.X0-Y2 (EXT.-INTEL.1)
      CALL SCOM_IO
      RET
X_2: CJNE A,#00000010B,X_3
      MOV A,#0B0H ;SW.X0-Y3 (EXT.-INTEL.2)
      CALL SCOM_IO
      RET
X_3: CJNE A,#00000100B,X_4
      MOV A,#0C0H ;SW.X0-Y4 (EXT.-INTEL.3)
      CALL SCOM_IO
      RET
X_4: CJNE A,#00001000B,X_5
      MOV A,#0D0H ;SW.X0-Y5 (EXT.-INTEL.4)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นไว้สำหรับ SW.X0-Y5 (EXT.-INTEL.4) นั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CALL SCOM_IO
RET
X_5: CJNE A,#00010000B,X_6
      MOV A,#0E0H          ;SW.X0-Y6 (EXT.-INTEL.5)
      CALL SCOM_IO
      RET
X_6:  CJNE A,#00100000B,OUT_IO
      MOV A,#0F0H          ;SW.X0-Y7 (EXT.-INTEL.6)
      CALL SCOM_IO
      RET
OUT_IO: MOV A,#00H
        MOV DPTR,#HOLD_INT
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#DTMF_INT
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#IN_1ST
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#INT_IO
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#RE_STAT
        MOVX A,@DPTR
        ANL A,#11111110B   ;CLÉAR EXT. OUT OF SYSTEM
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#PORTA_2
        MOVX @DPTR,A
        RET
SCOM_IO: MOV DPTR,#PORTA_1
          MOVX @DPTR,A
          MOV DPTR,#PORTC_1

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOVX @DPTR,A
RET
BUSY_INT: MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOV A,#0FFH
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX A,@DPTR ;LOAD NUMBER INTEL.
CJNE A,#00000001B,L_2
MOV A,#0A3H ;SW.X3-Y2 (BUSY-INTEL.1)
CALL S_BUSY
RET
L_2: CJNE A,#00000010B,L_3
MOV A,#0B3H ;SW.X3-Y3 (BUSY-INTEL.2)
CALL S_BUSY
RET
L_3: CJNE A,#00000100B,L_4
MOV A,#0C3H ;SW.X3-Y4 (BUSY-INTEL.3)
CALL S_BUSY
RET
L_4: CJNE A,#00001000B,L_5
MOV A,#0D3H ;SW.X3-Y5 (BUSY-INTEL.4)
CALL S_BUSY
RET
L_5: CJNE A,#00010000B,L_6
MOV A,#0E3H ;SW.X3-Y6 (BUSY-INTEL.5)
CALL S_BUSY
RET
L_6: CJNE A,#00100000B,OUT_L
MOV A,#0F3H ;SW.X3-Y7 (BUSY-INTEL.6)

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นเพื่อใช้ในการเรียนการสอนเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

OUT_L:    RET
S_BUSY:  MOV DPTR,#PORTA_1
         MOVX @DPTR,A
         MOV DPTR,#PORTC_1
         MOV A,#30H
         MOVX @DPTR,A
         RET
RBT_INT: MOV DPTR,#IN_1ST
         MOVX A,@DPTR           ;LOAD NUMBER INTEL.
         CJNE A,#00000001B,M_2
         MOV A,#0A4H           ;SW.X4-Y2 (RBT-INTEL.1)
         CALL S_RBT
         RET
M_2:     CJNE A,#00000010B,M_3
         MOV A,#0B4H           ;SW.X4-Y3 (RBT-INTEL.2)
         CALL S_RBT
         RET
M_3:     CJNE A,#00000100B,M_4
         MOV A,#0C4H           ;SW.X4-Y4 (RBT-INTEL.3)
         CALL S_RBT
         RET
M_4:     CJNE A,#00001000B,M_5
         MOV A,#0D4H           ;SW.X4-Y5 (RBT-INTEL.4)
         CALL S_RBT
         RET
M_5:     CJNE A,#00010000B,M_6
         MOV A,#0E4H           ;SW.X4-Y6 (RBT-INTEL.5)
         CALL S_RBT
         RET

```

M\_6: CJNE A,#00100000B,OUT\_M ใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV A,#0F4H      ;SW.X4-Y7 (RBT-INTEL.6)
CALL S_RBT
OUT_M:   RET
S_RBT:MOV DPTR,#PORTA_1
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#30H
MOVX @DPTR,A
RET

SUB_INT6:MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT6
RET
INT6: MOV DPTR,#INT_HOLD
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0FFH,INT_6
RET
INT_6: MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,N_1
RET
N_1:  CJNE A,#01H,N_2
O_N1: MOV DPTR,#PORTC_2
MOVX A,@DPTR
MOV DPTR,#H_STAT
MOVX @DPTR,A
ANL A,#00000001B
JZ O_N1
MOV DPTR,#RE_STAT

```

```

MOVX A,@DPTR
ANL A,#11111101B
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON
MOV A,#0FFH
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_HOLD
MOVX @DPTR,A
CALL C_RBT
CALL SCOM_INT
RET
N_2: CJNE A,#02H,N_3
O_N2: MOV DPTR,#PORTC_2
MOVX A,@DPTR
MOV DPTR,#H_STAT
MOVX @DPTR,A
ANL A,#0000010B
JZ O_N2
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ANL A,#11111011B
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON
MOV A,#0FFH
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_HOLD

```

```

MOVX @DPTR,A
CALL C_RBT
CALL SCOM_INT
RET
N_3:  CJNE A,#03H,N_4
O_N3:  MOV DPTR,#PORTC_2
      MOVX A,@DPTR
      MOV DPTR,#H_STAT
      MOVX @DPTR,A
      ANL A,#00000100B
      JZ O_N3
      MOV DPTR,#RE_STAT
      MOVX A,@DPTR
      ANL A,#11110111B
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#PORTA_2
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#INT_ON
      MOV A,#0FFH
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#INT_HOLD
      MOVX @DPTR,A
      CALL C_RBT
      CALL SCOM_INT
      RET
N_4:  CJNE A,#04H,N_5
O_N4:  MOV DPTR,#PORTC_2
      MOVX A,@DPTR
      MOV DPTR,#H_STAT

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

ANL A,#00001000B
JZ O_N4
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ANL A,#11101111B
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON
MOV A,#0FFH
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_HOLD
MOVX @DPTR,A
CALL C_RBT
CALL SCOM_INT
RET
N_5: CJNE A,#05H,N_6
O_N5: MOV DPTR,#PORTC_2
MOVX A,@DPTR
MOV DPTR,#H_STAT
MOVX @DPTR,A
ANL A,#00010000B
JZ O_N5
MOV DPTR,#RE_STAT
MOVX A,@DPTR
ANL A,#11011111B
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTA_2
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON

```

```

MOV A,#0FFH
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_HOLD
MOVX @DPTR,A
CALL C_RBT
CALL SCOM_INT
RET
N_6:  CJNE A,#06H,O_NN
O_N6: MOV DPTR,#PORTC_2
      MOVX A,@DPTR
      MOV DPTR,#H_STAT
      MOVX @DPTR,A
      ANL A,#00100000B
      JZ O_N6
      MOV DPTR,#RE_STAT
      MOVX A,@DPTR
      ANL A,#10111111B
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#PORTA_2
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#INT_ON
      MOV A,#0FFH
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#INT_HOLD
      MOVX @DPTR,A
      CALL C_RBT
      CALL SCOM_INT
O_NN: RET
C_RBT:  MOV DPTR,#IN_1ST

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่อนุญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CJNE A,#00000001B,P_2
MOV A,#0A4H
CALL CRBT
RET
P_2: CJNE A,#00000010B,P_3
MOV A,#0B4H
CALL CRBT
RET
P_3: CJNE A,#00000100B,P_4
MOV A,#0C4H
CALL CRBT
RET
P_4: CJNE A,#00001000B,P_5
MOV A,#0D4H
CALL CRBT
RET
P_5: CJNE A,#00010000B,P_6
MOV A,#0E4H
CALL CRBT
RET
P_6: CJNE A,#00100000B,OUT_P
MOV A,#0F4H
CALL CRBT
OUT_P:RET
CRBT: MOV DPTR,#PORTA_1
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H
MOVX @DPTR,A

```

เอกสารนี้ RET กสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SCOM\_INT: MOV DPTR,#IN\_1ST

MOVX A,@DPTR

Q\_1: CJNE A,#00000001B,Q\_2

MOV DPTR,#DTMF\_INT

MOVX A,@DPTR

R\_2: CJNE A,#02H,R\_2

MOV A,#0A6H

CALL SCOM

RET

R\_3: CJNE A,#03H,R\_4

MOV A,#0A7H

CALL SCOM

RET

R\_4: CJNE A,#04H,R\_5

MOV A,#0A8H

CALL SCOM

RET

R\_5: CJNE A,#05H,R\_6

MOV A,#0A9H

CALL SCOM

RET

R\_6: CJNE A,#06H,OUT\_R

MOV A,#0AAH

CALL SCOM

OUT\_R: RET

Q\_2: CJNE A,#00000010B,Q\_3

MOV DPTR,#DTMF\_INT

MOVX A,@DPTR

S\_1: CJNE A,#01H,S\_3

MOV A,#0B5H

```

CALL SCOM
RET
S_3: CJNE A,#03H,S_4
      MOV A,#0B7H
      CALL SCOM
      RET
S_4: CJNE A,#04H,S_5
      MOV A,#0B8H
      CALL SCOM
      RET
S_5: CJNE A,#05H,S_6
      MOV A,#0B9H
      CALL SCOM
      RET
S_6: CJNE A,#06H,OUT_S
      MOV A,#0BAH
      CALL SCOM
OUT_S:RET
Q_3: CJNE A,#00000100B,Q_4
      MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
T_1: CJNE A,#01H,T_2
      MOV A,#0C5H
      CALL SCOM
      RET
T_2: CJNE A,#02H,T_4
      MOV A,#0C6H
      CALL SCOM
      RET

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV A,#0C8H
CALL SCOM
RET
T_5:  CJNE A,#05H,T_6
      MOV A,#0C9H
      CALL SCOM
      RET
T_6:  CJNE A,#06H,OUT_T
      MOV A,#0CAH
      CALL SCOM
OUT_T:  RET
Q_4:  CJNE A,#00001000B,Q_5
      MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
U_1:  CJNE A,#01H,U_2
      MOV A,#0D5H
      CALL SCOM
      RET
U_2:  CJNE A,#02H,U_3
      MOV A,#0D6H
      CALL SCOM
      RET
U_3:  CJNE A,#03H,U_5
      MOV A,#0D7H
      CALL SCOM
      RET
U_5:  CJNE A,#05H,U_6
      MOV A,#0D9H
      CALL SCOM

```

RET

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

U_6:  CJNE A,#06H,OUT_U
      MOV A,#0DAH
      CALL SCOM
OUT_U:  RET
Q_5:  CJNE A,#00010000B,Q_6
      MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
V_1:  CJNE A,#01H,V_2
      MOV A,#0E5H
      CALL SCOM
      RET
V_2:  CJNE A,#02H,V_3
      MOV A,#0E6H
      CALL SCOM
      RET
V_3:  CJNE A,#03H,V_4
      MOV A,#0E7H
      CALL SCOM
      RET
V_4:  CJNE A,#04H,V_6
      MOV A,#0E8H
      CALL SCOM
      RET
V_6:  CJNE A,#06H,OUT_V
      MOV A,#0EAH
      CALL SCOM
OUT_V:  RET
Q_6:  CJNE A,#00100000B,OUT_Q
      MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR

```

```

W_1:  CJNE A,#01H,W_2
      MOV A,#0F5H
      CALL SCOM
      RET
W_2:  CJNE A,#02H,W_3
      MOV A,#0F6H
      CALL SCOM
      RET
W_3:  CJNE A,#03H,W_4
      MOV A,#0F7H
      CALL SCOM
      RET
W_4:  CJNE A,#04H,W_5
      MOV A,#0F8H
      CALL SCOM
      RET
W_5:  CJNE A,#05H,OUT_W
      MOV A,#0F9H
      CALL SCOM
OUT_W:  RET
OUT_Q:  RET
SCOM:  MOV DPTR,#PORTA_1
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#PORTC_1
      MOV A,#30H
      MOVX @DPTR,A
      RET
SUB_INT7: MOV DPTR,#HOLD_INT
      MOVX A,@DPTR

```

```

RET
INT7: MOV DPTR,#INT_ON
      MOVX A,@DPTR
      CJNE A,#00H,INT_7
      RET
INT_7: MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
      CJNE A,#00H,INT_71
      RET
INT_71: CALL CH_400L1
        MOV R2,A
        MOV DPTR,#IN_1ST
        MOVX A,@DPTR
        CJNE A,#00000001B,O_71
        ANL A,R2
        JZ Q_11
O_71: SJMP INT_72
Q_11: MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
R_22: CJNE A,#02H,R_33
      MOV A,#0A6H
      CALL CCOM
      RET
R_33: CJNE A,#03H,R_44
      MOV A,#0A7H
      CALL CCOM
      RET
R_44: CJNE A,#04H,R_55
      MOV A,#0A8H

```

เอกสารนี้เป็น **CALL CCOM** ไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

RET
R_55: CJNE A,#05H,R_66
      MOV A,#0A9H
      CALL CCOM
      RET
R_66: CJNE A,#06H,OUT_RR
      MOV A,#0AAH
      CALL CCOM
OUT_RR:  RET
INT_72: CJNE A,#00000010B,O_72
        ANL A,R2
        JZ Q_22
O_72:  SJMP INT_73
Q_22:  MOV DPTR,#DTMF_INT
        MOVX A,@DPTR
S_11:  CJNE A,#01H,S_33
        MOV A,#0B5H
        CALL CCOM
        RET
S_33:  CJNE A,#03H,S_44
        MOV A,#0B7H
        CALL CCOM
        RET
S_44:  CJNE A,#04H,S_55
        MOV A,#0B8H
        CALL CCOM
        RET
S_55:  CJNE A,#05H,S_66
        MOV A,#0B9H

```

เอกสารนี้เป็นลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

RET
S_66: CJNE A,#06H,OUT_SS
      MOV A,#0BAH
      CALL CCOM
OUT_SS:  RET
INT_73: CJNE A,#00000100B,O_73
      ANL A,R2
      JZ Q_33
O_73:  SJMP INT_74
Q_33:  MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
T_11:  CJNE A,#01H,T_22
      MOV A,#0C5H
      CALL CCOM
      RET
T_22:  CJNE A,#02H,T_44
      MOV A,#0C6H
      CALL CCOM
      RET
T_44:  CJNE A,#04H,T_55
      MOV A,#0C8H
      CALL CCOM
      RET
T_55:  CJNE A,#05H,T_66
      MOV A,#0C9H
      CALL CCOM
      RET
T_66:  CJNE A,#06H,OUT_TT
      MOV A,#0CAH
      CALL CCOM

```

```

OUT_TT:    RET
INT_74: CJNE A,#00001000B,O_74
        ANL A,R2
        JZ Q_44
O_74: SJMP INT_75
Q_44: MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
U_11: CJNE A,#01H,U_22
      MOV A,#0D5H
      CALL CCOM
      RET
U_22: CJNE A,#02H,U_33
      MOV A,#0D6H
      CALL CCOM
      RET
U_33: CJNE A,#03H,U_55
      MOV A,#0D7H
      CALL CCOM
      RET
U_55: CJNE A,#05H,U_66
      MOV A,#0D9H
      CALL CCOM
      RET
U_66: CJNE A,#06H,OUT_UU
      MOV A,#0DAH
      CALL CCOM
OUT_UU:    RET
INT_75: CJNE A,#00010000B,O_75
        ANL A,R2

```

```

O_75: SJMP INT_76
Q_55: MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
V_11: CJNE A,#01H,V_22
      MOV A,#0E5H
      CALL CCOM
      RET
V_22: CJNE A,#02H,V_33
      MOV A,#0E6H
      CALL CCOM
      RET
V_33: CJNE A,#03H,V_44
      MOV A,#0E7H
      CALL CCOM
      RET
V_44: CJNE A,#04H,V_66
      MOV A,#0E8H
      CALL CCOM
      RET
V_66: CJNE A,#06H,OUT_VV
      MOV A,#0EAH
      CALL CCOM
OUT_VV: RET
INT_76: CJNE A,#00100000B,O_76
        ANL A,R2
        JZ Q_66
O_76: RET
Q_66: MOV DPTR,#DTMF_INT
      MOVX A,@DPTR
W_11: CJNE A,#01H,W_22

```

```

MOV A,#0F5H
CALL CCOM
RET
W_22: CJNE A,#02H,W_33
MOV A,#0F6H
CALL CCOM
RET
W_33: CJNE A,#03H,W_44
MOV A,#0F7H
CALL CCOM
RET
W_44: CJNE A,#04H,W_55
MOV A,#0F8H
CALL CCOM
RET
W_55: CJNE A,#05H,OUT_WW
MOV A,#0F9H
CALL CCOM
OUT_WW: RET
CCOM: MOV DPTR,#PORTA_1
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#PORTC_1
MOV A,#10H
MOVX @DPTR,A
MOV A,#00H
MOV DPTR,#HOLD_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_STAT

```

```

MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_HOLD
MOVX @DPTR,A
RET
SUB_INT8: MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#00H,INT_8
RET
INT_8: CALL CH_400L1
MOV R3,A
MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX A,@DPTR
CJNE A,#0000001B,L_22
ANL A,R3
JNZ O_L11
MOV A,#0A3H
CALL CBUSY
O_L11: RET
L_22: CJNE A,#00000010B,L_33
ANL A,R3
JNZ O_L22
MOV A,#0B3H
CALL CBUSY
O_L22: RET

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

L_33: CJNE A,#00000100B,L_44
      ANL A,R3
      JNZ O_L33
      MOV A,#0C3H
      CALL CBUSY

O_L33: RET

L_44: CJNE A,#00001000B,L_55
      ANL A,R3
      JNZ O_L44
      MOV A,#0D3H
      CALL CBUSY

O_L44: RET

L_55: CJNE A,#00010000B,L_66
      ANL A,R3
      JNZ O_L55
      MOV A,#0E3H
      CALL CBUSY

O_L55: RET

L_66: CJNE A,#00100000B,OUT_LL
      ANL A,R3
      JNZ OUT_LL
      MOV A,#0F3H
      CALL CBUSY

OUT_LL: RET

CBUSY: MOV DPTR,#PORTA_1
      MOVX @DPTR,A
      MOV DPTR,#PORTC_1
      MOV A,#10H
      MOVX @DPTR,A
      MOV A,#00H

```

```

MOV DPTR,#HOLD_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#DTMF_INT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_STAT
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#IN_1ST
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#HOLD_BUSY
MOVX @DPTR,A
MOV DPTR,#INT_ON
MOVX @DPTR,A
RET
SUB_INT9: MOV DPTR,#INT_IO
MOVX A,@DPTR
MOV R5,A
CJNE A,#00H,INT_9
RET
INT_9: CJNE A,#0000001B,Y_2
CALL CH_400L
ANL A,R5
JNZ Y_01
MOV A,#0A0H
CALL CCOM_IO
Y_01: RET
Y_2: CJNE A,#00000010B,Y_3
CALL CH_400L
ANL A,R5
JNZ Y_02

```

```
MOV A,#0B0H
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่เผยแพร่ไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

CALL CCOM_IO
Y_02: RET
Y_3:  CJNE A,#00000100B,Y_4
      CALL CH_400L
      ANL A,R5
      JNZ Y_03
      MOV A,#0C0H
      CALL CCOM_IO
Y_03: RET
Y_4:  CJNE A,#00001000B,Y_5
      CALL CH_400L
      ANL A,R5
      JNZ Y_04
      MOV A,#0D0H
      CALL CCOM_IO
Y_04: RET
Y_5:  CJNE A,#00010000B,Y_6
      CALL CH_400L
      ANL A,R5
      JNZ Y_05
      MOV A,#0E0H
      CALL CCOM_IO
Y_05: RET
Y_6:  CJNE A,#00100000B,OUT_INT9
      CALL CH_400L
      ANL A,R5
      JNZ Y_06
      MOV A,#0F0H
      CALL CCOM_IO

```

Y\_06: RET เอกสารที่ส่งวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

OUT_INT9: RET
CCOM_IO: MOV DPTR,#PORTA_1
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#PORTC_1
        MOV A,#10H
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#RE_STAT
        MOVX A,@DPTR
        ANL A,#1111110B ;CLEAR EXT. OUT OF SYSTEM
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#PORTA_2
        MOVX @DPTR,A
        MOV DPTR,#INT_IO
        MOV A,#00H
        MOVX @DPTR,A
        RET
B_MAIN:  CALL INIT_SYS
R_TURN:  CALL SUB_EXT1
        CALL SUB_EXT2
        CALL SUB_EXT3
        CALL SUB_EXT4
        CALL SUB_EXT5
        CALL SUB_INT1
        CALL SUB_INT2
        CALL SUB_INT3
        CALL SUB_INT4
        CALL SUB_INT5
        CALL SUB_INT6
        CALL SUB_INT7
        CALL SUB_INT8

```

*CALL SUB\_INT9*  
*STMP R\_TURN*  
*END*  
*\* \* \* \* \**

CALL SUB\_INT9

SJMP R\_TURN

END

\*\*\*\*\*



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



# ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT8870C-1 Integrated DTMF Receiver

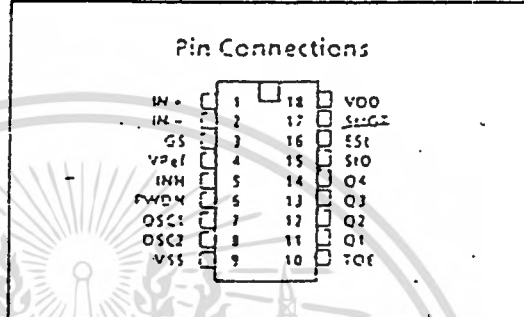
9161-002 074-22A ISSUE 1 November 1987

## Features

- Complete DTMF Receiver
- Low Power Consumption
- Internal Gain Setting Amplifier
- Adjustable Guard Time
- Central Office Quality
- Power-down Mode
- Inhibit Mode

## Applications

- Receiver System for British Telecom (BT) or CEPT Spec (MT8870C-1)
- Paging Systems
- Repeater Systems/Mobile Radio
- Credit Card Systems
- Remote Control
- Personal Computers
- Telephone Answering Machine



### Ordering Information

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

## Description

The MT8870C/MT8870C-1 is a complete DTMF receiver integrating both the bandsplit filter and digital decoder functions, fabricated in Mitel's double poly ISO<sup>2</sup>-CMOS technology. The filter section uses switched capacitor techniques for

high and low group filters; the decoder uses digital counting techniques to detect and decode all 16 DTMF tone-pairs into a 4-bit code. External component count is minimized by on chip provision of a differential input amplifier, clock oscillator and latched three-state bus interface.

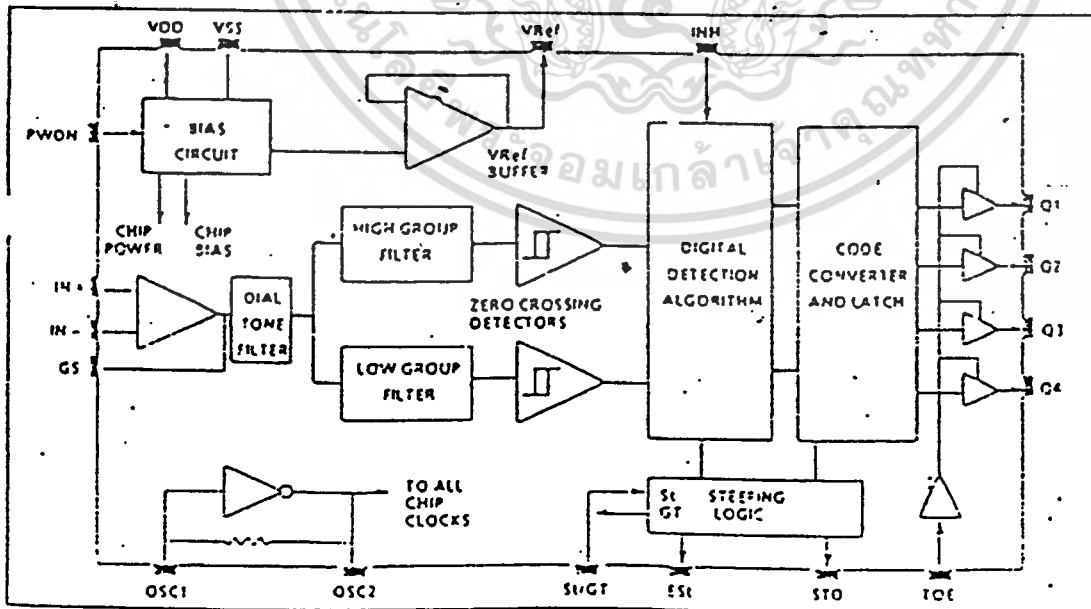


Figure 1 - Functional Block Diagram

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# MT8670C/MT8670C-1 150<sup>2</sup>-CMOS

## Absolute Maximum Ratings\*

	Parameter	Symbol	Min	Max	Units
1	DC Power Supply Voltage	V <sub>DD</sub>		6	V
2	Voltage on any pin	V <sub>I</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.3	V <sub>DD</sub> + 0.3	V
3	Current at any pin (other than supply)	I <sub>I</sub>		10	mA
4	Storage temperature	T <sub>STG</sub>	- 65	+ 150	°C
5	Package power dissipation	P <sub>D</sub>		1000	mW

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

## Recommended Operating Conditions - Voltages are with respect to ground (V<sub>SS</sub>) unless otherwise stated

	Parameter	Sym	Min	Typ <sup>†</sup>	Max	Units	Test Conditions
1	DC Power Supply Voltage	V <sub>DD</sub>	4.75	5.0	5.25	V	
2	Operating Temperature	T <sub>O</sub>	- 40		+ 85	°C	
3	Crystal/Clock Frequency	f <sub>c</sub>		3.579545		MHz	
4	Crystal/Clock Freq. Tolerance	Δf <sub>c</sub>		± 0.1		%	

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

## DC Electrical Characteristics - V<sub>DD</sub> = 5.0V ± 5%, V<sub>SS</sub> = 0V, -40°C ≤ T<sub>O</sub> ≤ +85°C, unless otherwise stated

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>†</sup>	Max	Units	Test Conditions	
1	S U P P L Y	Standby supply current	I <sub>DD</sub>		100	μA	PW <sub>DN</sub> = V <sub>DD</sub>	
2		Operating supply current	I <sub>DD</sub>	3.0	9.0	mA		
3		Power consumption	P <sub>D</sub>		15	50	mW	f <sub>c</sub> = 3.579545 MHz
4	I N P U T	High level input	V <sub>IH</sub>	3.5		V	V <sub>DD</sub> = 5.0V	
5		Low level input voltage	V <sub>IL</sub>			1.5	V	V <sub>DD</sub> = 5.0V
6		input leakage current	I <sub>IH</sub> /I <sub>IL</sub>		0.1		μA	V <sub>IH</sub> = V <sub>SS</sub> or V <sub>DD</sub>
7		Pull up (source) current	I <sub>SO</sub>		7.5	20	μA	TOE (pin 10) = 0, V <sub>DD</sub> = 5.0V
8		Pull down (sink) current	I <sub>SI</sub>		15	45	μA	INH = 5.0V, PW <sub>DN</sub> = 5.0V, V <sub>DD</sub> = 5.0V
9		Input impedance (IN+, IN-)	R <sub>IN</sub>		10		kΩ	@ 1 kHz
10	Steering threshold voltage	V <sub>TSI</sub>	2.2		2.5	V	V <sub>DD</sub> = 5.0V	
11	O U T	Low level output voltage	V <sub>OL</sub>		V <sub>SS</sub> + 0.03	V	No load	
12		High level output voltage	V <sub>OH</sub>	V <sub>DD</sub> - 0.03		V	No load	
13		Output low (sink) current	I <sub>OL</sub>	1.0	2.5		mA	V <sub>OUT</sub> = 0.4 V
14		Output high (source) current	I <sub>OH</sub>	0.4	0.8		mA	V <sub>OUT</sub> = 4.6 V
15		V <sub>ref</sub> output voltage	V <sub>ref</sub>	2.4		2.7	V	No load, V <sub>DD</sub> = 5.0V
15	V <sub>ref</sub> output resistance	R <sub>OA</sub>		10		kΩ		

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

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# MT8870C/MT8870C-1 ISD CODECS

## Pin Description

Pin #	Name	Description
1	IN+	Non-Inverting Op-Amp (Input).
2	IN-	Inverting Op Amp (Input).
3	GS	Gain Select. Gives access to output of front end differential amplifier for connection of feedback resistor.
4	V <sub>ref</sub>	Reference Voltage (Output). Nominally V <sub>DD</sub> /2 is used to bias inputs at mid-rail (see Fig.2).
5	INH	Inhibit (Input). Logic high inhibits the detection of tones representing characters A, B, C and D. This pin input is internally pulled down.
6	PWDN	Power Down (Input). Active high. Powers down the device and inhibits the oscillator. This pin input is internally pulled down.
7	OSC1	Clock (Input).
8	OSC2	Clock (Output). A 3.579545 MHz crystal connected between pins OSC1 and OSC2 completes the internal oscillator circuit.
9	V <sub>SS</sub>	Negative Power Supply (Input).
10	TOE	Three State Output Enable (Input). Logic high enables the outputs O1-O4. This pin is pulled up internally.
11-14	Q1-Q4	Three State Data (Output). When enabled by TOE, provide the code corresponding to the last valid tone-pair received (see Table 1). When TOE is logic low, the data outputs are high impedance.
15	StD	Delayed Steering (Output). Presents a logic high when a received tone-pair has been registered and the output latch updated; returns to logic low when the voltage on St/GT falls below V <sub>St</sub> .
16	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	St/GT	Steering Input/Guard time (Output) Bidirectional. A voltage greater than V <sub>St</sub> detected at St causes the device to register the detected tone pair and update the output latch. A voltage less than V <sub>St</sub> 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	V <sub>DD</sub>	Positive power supply (Input).

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>3</sup>-CMOS

Pin Description

Pin #	Name	Description
1	IN+	Non-Inverting Op Amp (Input).
2	IN-	Inverting Op Amp (Input).
3	GS	Gain Select. Gives access to output of front end differential amplifier for connection of feedback resistor.
4	V <sub>ref</sub>	Reference Voltage (Output). Nominally V <sub>DD</sub> /2 is used to bias inputs at mid-rail (see Fig.2).
5	INH	Inhibit (Input). Logic high inhibits the detection of tones representing characters A, B, C and D. This pin input is internally pulled down.
6	PWDN	Power Down (Input). Active high. Powers down the device and inhibits the oscillator. This pin input is internally pulled down.
7	OSC1	Clock (Input).
8	OSC2	Clock (Output). A 3.579545 MHz crystal connected between pins OSC1 and OSC2 completes the internal oscillator circuit.
9	V <sub>SS</sub>	Negative Power Supply (Input).
10	TOE	Three State Output Enable (Input). Logic high enables the outputs O1-Q4. This pin is pulled up internally.
11-14	Q1-Q4	Three State Data (Output). When enabled by TOE, provide the code corresponding to the last valid tone-pair received (see Table 1). When TOE is logic low, the data outputs are high impedance.
15	StD	Delayed Steering (Output). Presents a logic high when a received tone-pair has been registered and the output latch updated; returns to logic low when the voltage on St/GT falls below V <sub>St</sub> .
16	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	St/GT	Steering Input/Guard time (Output) Bidirectional. A voltage greater than V <sub>St</sub> detected at St causes the device to register the detected tone pair and update the output latch. A voltage less than V <sub>St</sub> 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	V <sub>DD</sub>	Positive power supply (Input).

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ISO<sup>2</sup>-CMOS MT8870C/MT8870C-1

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

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	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 $\Omega$	
2	Input offset voltage	$V_{OS}$			25	mV	
4	Power supply rejection	PSRR	50			dB	1 kHz
5	Common mode rejection	CMRR	40			dB	$-3.0V \leq V_{IN} \leq 3.0V$
5	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 $\geq 100\text{ k}\Omega$ to $V_{SS}$
9	Maximum capacitive load (GS)	$C_L$			100	pF	
10	Maximum resistive load (GS)	$R_L$			50	k $\Omega$	
11	Common mode range	$V_{CM}$	2.5			$V_{DD}$	No Load

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

	Characteristics	Sym	Min	Typ <sup>1</sup>	Max	Units	Notes <sup>2</sup>
1	Valid input signal levels (each tone of composite signal)		-29			dBm	1, 2, 3, 5, 6, 9
			-27.5			mV <sub>RMS</sub>	1, 2, 3, 5, 6, 9
					+1	dBm	1, 2, 3, 5, 6, 9
					869	mV <sub>RMS</sub>	1, 2, 3, 5, 6, 9
2	Negative twist accept				6	dB	2, 3, 6, 9
3	Positive-twist accept				6	dB	2, 3, 6, 9
4	Frequency deviation accept		$\pm 1.5\% \pm 2\text{ Hz}$				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

<sup>1</sup>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 500 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  $\pm 1.5\% \pm 2\text{ Hz}$ .

7 Bandwidth limited (1 kHz) Gaussian noise.

8 The precise dial tone frequencies are (350 Hz and 440 Hz)  $\pm 2\%$

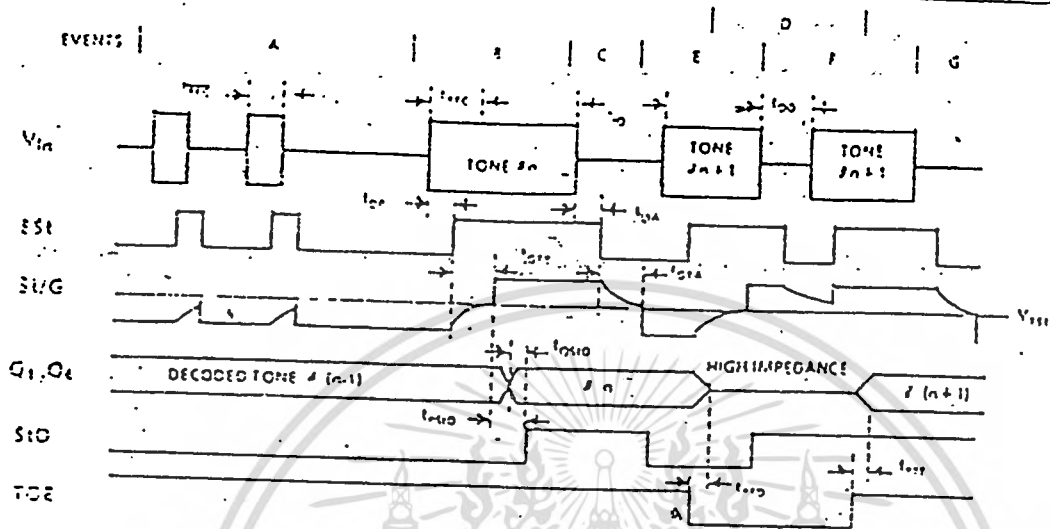
9 For an error rate of better than 1 in 10,000.

10 Referenced to lowest level frequency component in DTMF signal

11 Referenced to the minimum valid accept level

12 For daisy tone calculation purposes.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ 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 REMAIN 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<sub>in</sub> DTMF COMPOSITE INPUT SIGNAL
- EST EARLY STEERING OUTPUT, INDICATES DETECTION OF VALID TONE FREQUENCIES.
- SIGT STEERING INPUT/GUARD TIME OUTPUT: DRIVES EXTERNAL RC TIMING CIRCUIT.
- Q<sub>1</sub>, Q<sub>2</sub> 4-BIT DECODED TONE OUTPUT
- SIO DELAYED STEERING OUTPUT, INDICATES THAT VALID FREQUENCIES HAVE BEEN PRESENT/ABSENT FOR THE REQUIRED GUARD TIME THUS CONSTITUTING A VALID SIGNAL.
- TCE TONE OUTPUT ENABLE (INPUT) A LOW LEVEL SHIFTS Q<sub>1</sub>, Q<sub>2</sub> TO ITS HIGH IMPEDANCE STATE.
- t<sub>STZ</sub> MAXIMUM DTMF SIGNAL DURATION NOT DETECTED AS VALID
- t<sub>ARC</sub> MINIMUM DTMF SIGNAL DURATION REQUIRED FOR VALID RECOGNITION.
- t<sub>g</sub> MINIMUM TIME BETWEEN VALID DTMF SIGNALS
- t<sub>gmax</sub> MAXIMUM ALLOWABLE DROP OUT DURING VALID DTMF SIGNAL
- t<sub>g</sub> TIME TO DETECT THE PRESENCE OF VALID DTMF SIGNALS
- t<sub>ga</sub> TIME TO DETECT THE ABSENCE OF VALID DTMF SIGNALS
- t<sub>g</sub> GUARD TIME, TONE PRESENT
- t<sub>ga</sub> GUARD TIME, TONE ABSENT

Figure 3. Timing Diagram

# MT3370C/MT3370C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

## Functional Description

The MT3370C/MT3370C-1 monolithic DTMF receiver offers small size, low power consumption and high performance. Its architecture consists of a bandsplit filter section, which separates the high and low group tones, followed by a digital counting section which verifies the frequency and duration of the received tones before passing the corresponding code to the output bus.

### Filter Section

Separation of the low-group and high group tones is achieved by applying the DTMF signal to the inputs of two sixth-order switched capacitor bandpass filters, the bandwidths of which correspond to the low and high group frequencies. The filter section also incorporates notches at 350 and 440 Hz for exceptional dial tone rejection (see Figure 4). Each filter output is followed by a single order switched capacitor filter section which smooths the signals prior to limiting. Limiting is performed by high-gain comparators which are provided with hysteresis to prevent detection of unwanted low-level signals. The outputs of the comparators provide full rail logic swings at the frequencies of the incoming DTMF signals.

### Decoder Section

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

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

### Steering Circuit

Before registration of a decoded tone pair, the receiver checks for a valid signal duration (referred to as character recognition condition). This check is performed by an external RC time constant driven by EST. A logic high on EST causes  $v_c$  (see Figure 5) to rise as the capacitor discharges. Provided signal condition is maintained, (EST remains high) for the validation period ( $t_{GT}$ ),  $v_c$  reaches the threshold ( $V_{ST}$ ) of the steering logic to register the tone pair, latching its corresponding 4-bit code (see Table 1) 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

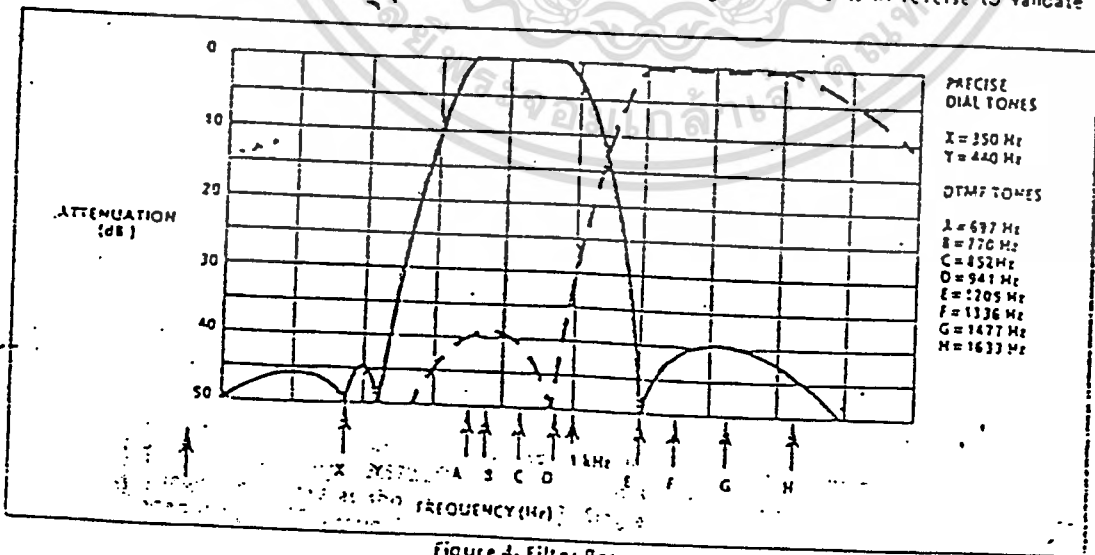


Figure 4. Filter Response

# MT8870C/MT8870C-1 ISO<sup>2</sup>-CMOS

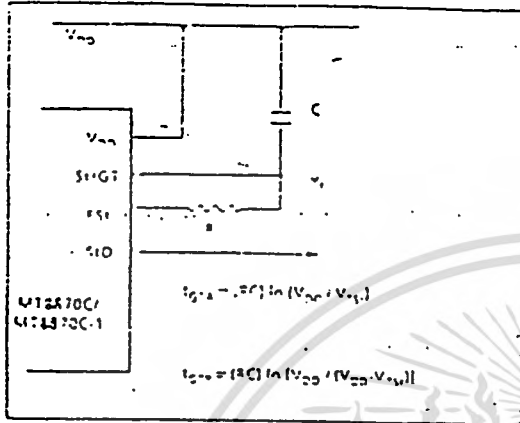


Figure 5. Basic Steering Circuit

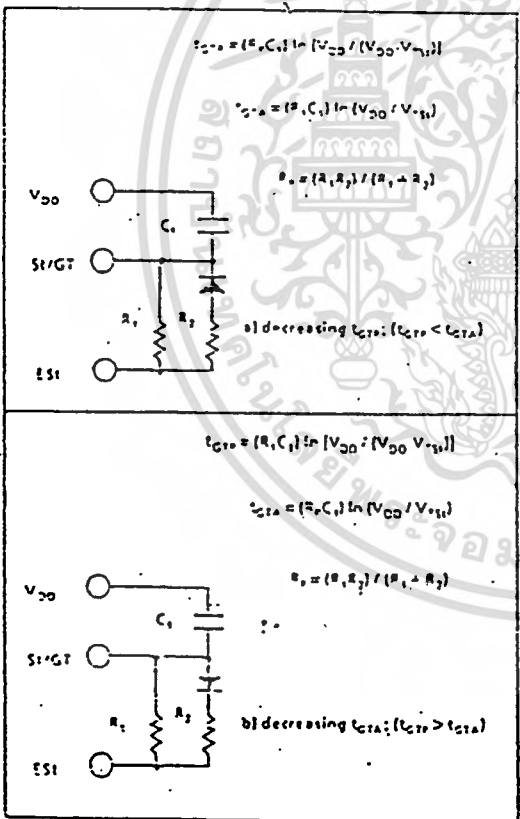


Figure 5. Guard Time Adjustment  
Crystal Oscillator

The internal clock circuit is completed with the addition of an external 3.579545 MHz crystal and is normally connected as shown in Figure 2 (Single Ended Input Configuration). However, it is possible to configure several MT8870C/MT8870C-1 devices

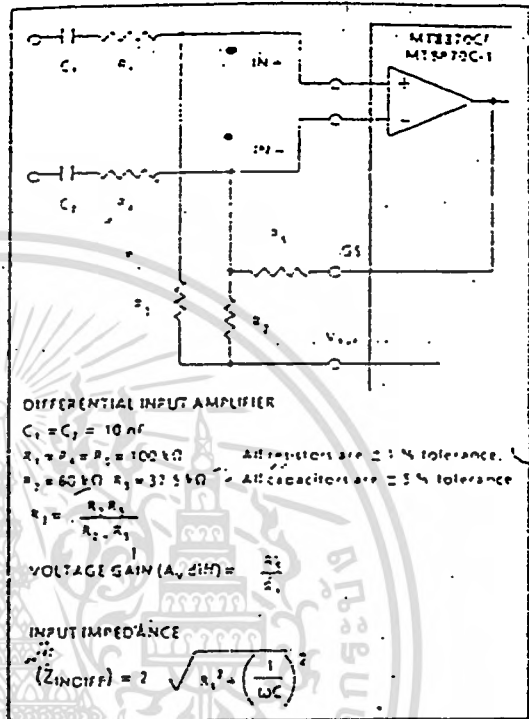


Figure 7. Differential Input Configuration  
employing only a single oscillator crystal. The oscillator output of the first device in the chain is coupled through a 30 pF capacitor to the oscillator input (OSC1) of the next device. Subsequent devices are connected in a similar fashion. Refer to Figure 8 for details. The problems associated with unbalanced loading are not a concern with the arrangement shown, i.e. precision balancing capacitors are not required.

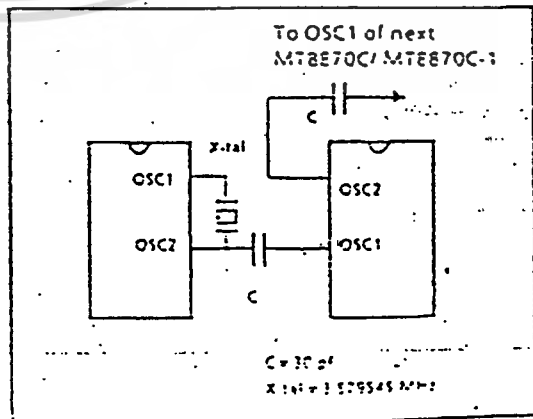


Figure 8. Oscillator Connection

# ISD CMOS MT8870C/MT8870C-1

## APPLICATION

### RECEIVER SYSTEM FOR BRITISH TELECOM SPEC FOR 1151

The circuit shown in Fig. 9 illustrates the use of MT8870C-1 device in a typical receiver system. BT Spec defines the input signals less than -34 dBm as the non-operate level. This condition can be attained by choosing 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 MT8870C-1. As shown in the diagram, the component values of  $R_1$  and  $C_1$  are the guard time requirements when the total component tolerance is 5%. For better performance, it is recommended to use the non-symmetric guard time circuit in Fig. 9.

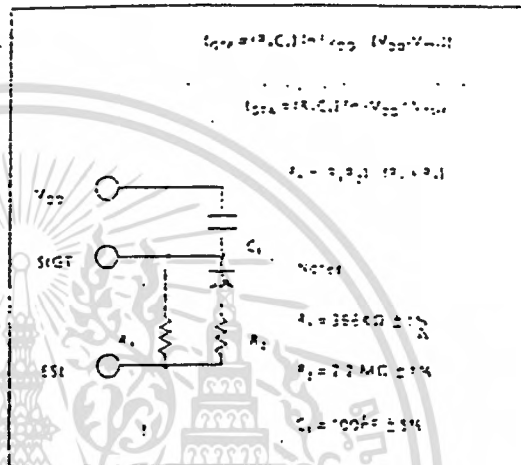


Figure 9 - Non-Symmetric Guard Time Circuit

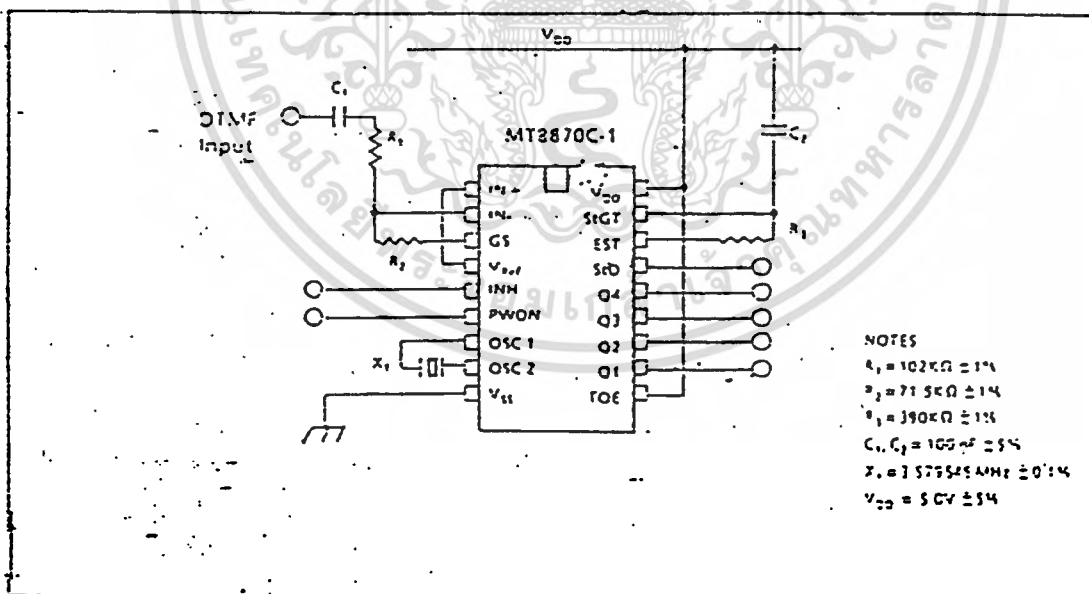


Figure 10 - Single-Ended Input Configuration for BT or CEPT Spec

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



MOTOROLA

ULN2801  
ULN2802  
ULN2803  
ULN2804

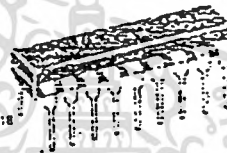
**OCTAL HIGH-VOLTAGE, HIGH-CURRENT  
DARLINGTON TRANSISTOR ARRAYS**

The eight NPN Darlington-connected transistors in this family of arrays are ideally suited for interfacing between low logic level digital circuitry (such as TTL, CMOS or PMOS NMOS), and the higher current-voltage requirements of lamps, relays, printer hammers or other similar loads for a broad range of computer, industrial and consumer applications. All devices feature open collector outputs and free-wheeling clamp diodes for transient suppression.

The ULN2801 is a general purpose device for use with CMOS, PMOS or TTL logic. The ULN2802 contains a zener diode and resistor in series with the input to limit input currents and assure compatibility with 14 to 25 volt PMOS logic. The ULN2803 is designed to be compatible with standard TTL families while the ULN2804 is optimized for 6 to 15 volt high level CMOS or PMOS.

**OCTAL  
PERIPHERAL  
DRIVER ARRAYS**

SILICON MONOLITHIC  
INTEGRATED CIRCUITS



A SUFFIX  
PLASTIC PACKAGE  
CASE 7527-01

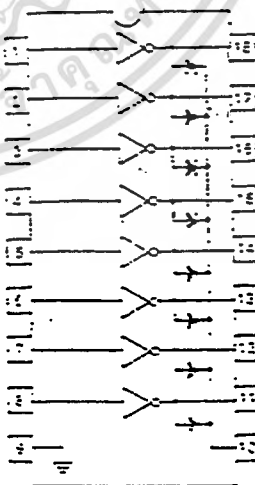
**MAXIMUM RATINGS** ( $T_A = 25^\circ\text{C}$  and rating apply to any one device in the package unless otherwise noted):

Rating	Symbol	Value	Unit
Output Voltage	$V_O$	50	V
Input Voltage (Except ULN2801)	$V_I$	30	V
Collector Current — Continuous	$I_C$	500	mA
Base Current — Continuous	$I_B$	25	mA
Operating Ambient Temperature Range	$T_A$	0 to +70	$^\circ\text{C}$
Storage Temperature Range	$T_{STG}$	-25 to +150	$^\circ\text{C}$
Junction Temperature	$T_J$	125	$^\circ\text{C}$

$P_{avg} = 250\text{ mW}$   
Do not exceed maximum current per driver

\* Higher voltage selection available. See your local representative.

**PIN CONNECTIONS**



**ORDERING INFORMATION**

DEVICE	CHARACTERISTICS		
	INPUT COMPATIBILITY	$V_{CE(MAX)}/I_C(MAX)$	$T_A$
ULN2801A	General Purpose CMOS, PMOS	50V, 500 mA	0 to +70 $^\circ\text{C}$
ULN2802A	14-25 Volt PMOS	50V, 500 mA	0 to +70 $^\circ\text{C}$
ULN2803A	TTL, 5.0V CMOS	50V, 500 mA	0 to +70 $^\circ\text{C}$
ULN2804A	6-15 V CMOS, PMOS	50V, 500 mA	0 to +70 $^\circ\text{C}$

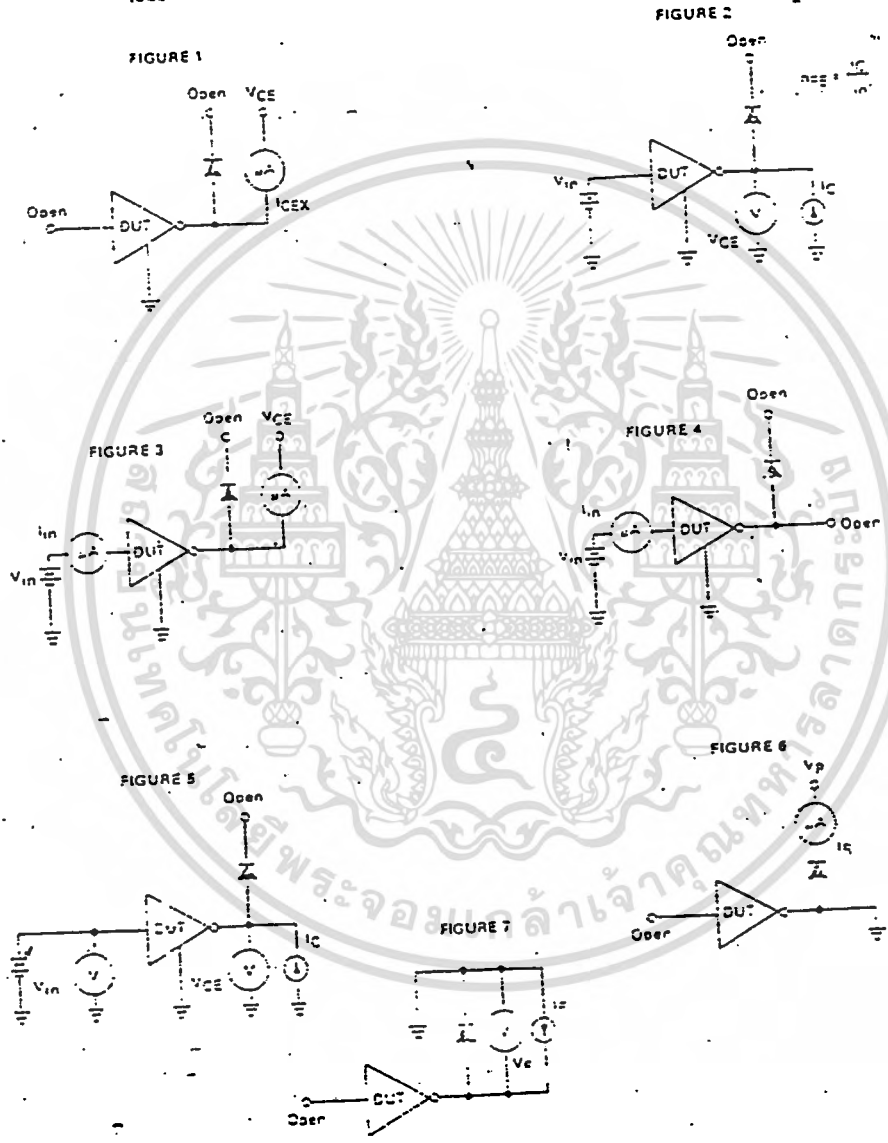
MOTOROLA LINEAR INTERFACE DEVICES

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ULN2801, ULN2802, ULN2803, ULN2804

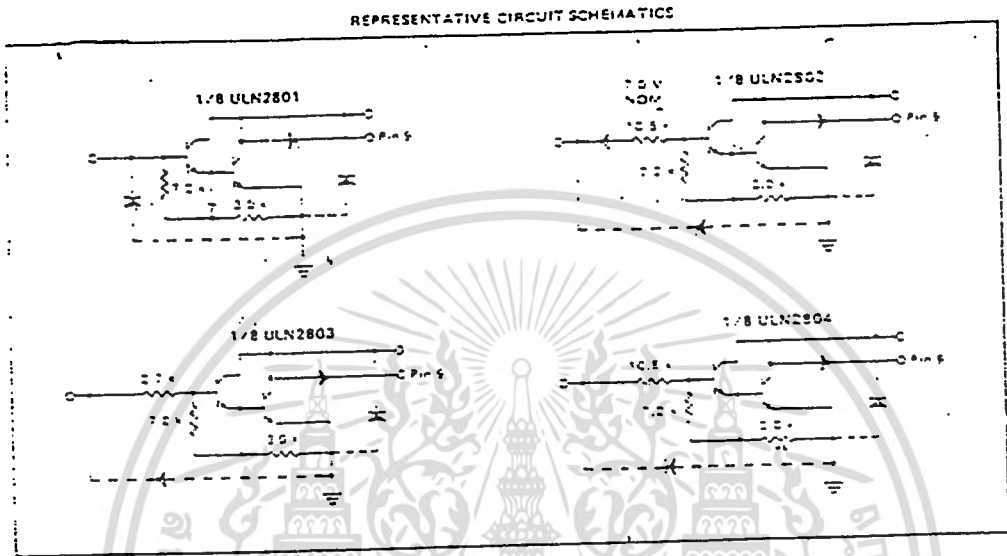
TEST FIGURES

(SEE FIGURE NUMBERS IN ELECTRICAL CHARACTERISTICS TABLES)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ULN2801, ULN2802, ULN2803, ULN2804



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ULN2801, ULN2802, ULN2803, ULN2804

TYPICAL CHARACTERISTIC CURVES —  $T_A = 25^\circ\text{C}$   
(unless otherwise noted)

OUTPUT CHARACTERISTICS

FIGURE 8 — OUTPUT CURRENT versus SATURATION VOLTAGE\*

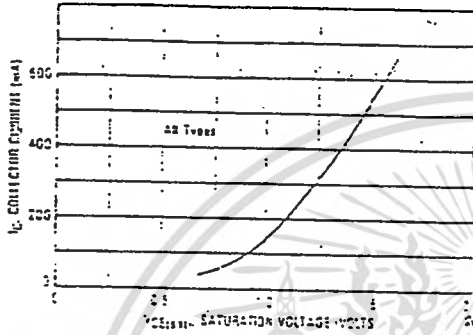
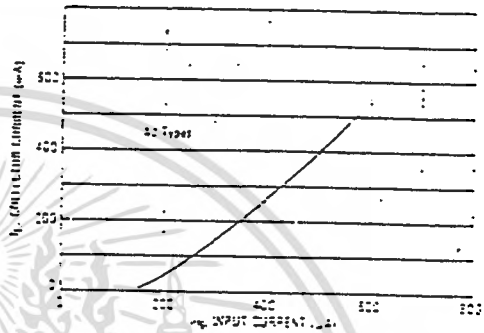


FIGURE 9 — OUTPUT CURRENT versus INPUT CURRENT



INPUT CHARACTERISTICS

FIGURE 10 — ULN2802 INPUT CURRENT versus INPUT VOLTAGE

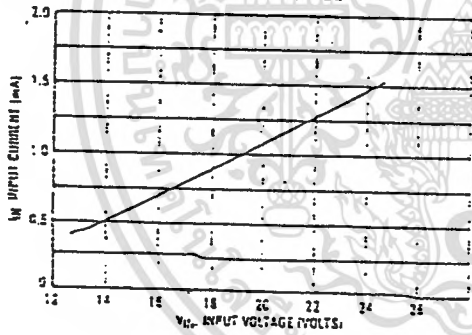


FIGURE 11 — ULN2803 INPUT CURRENT versus INPUT VOLTAGE

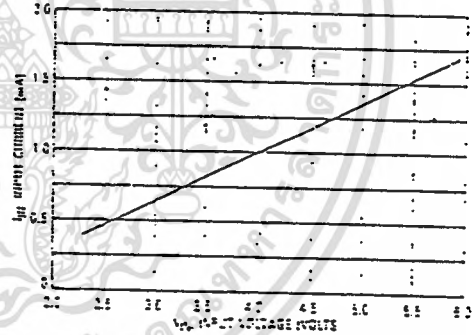
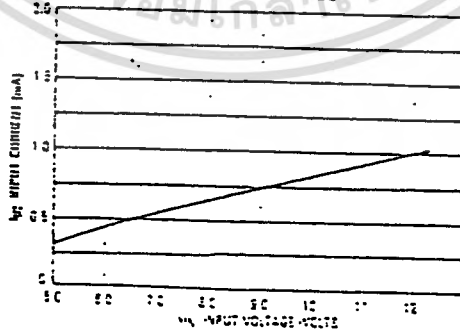


FIGURE 12 — ULN2804 INPUT CURRENT versus INPUT VOLTAGE



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

FIGURE 10 —  $T_A = 70^\circ\text{C}$  w/ STAYER V-7  
HEAT SINK (27.5  $^\circ\text{C/W}$ )

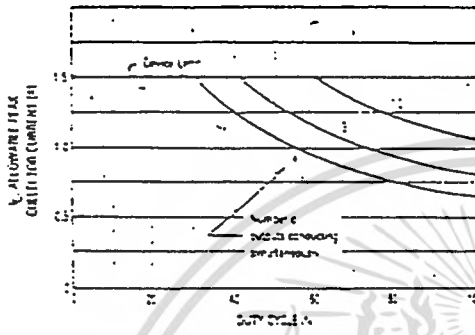


FIGURE 11 —  $T_A = 50^\circ\text{C}$  w/6 HEAT SINK

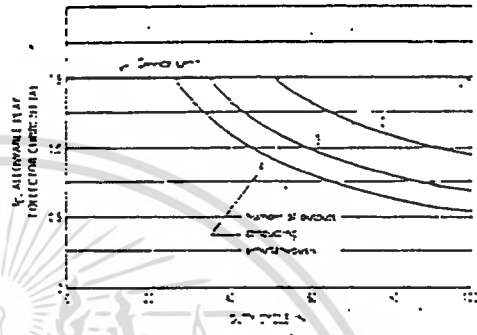


FIGURE 12 —  $T_A = 50^\circ\text{C}$  w/ STAYER V-8  
HEAT SINK (37.5  $^\circ\text{C/W}$ )

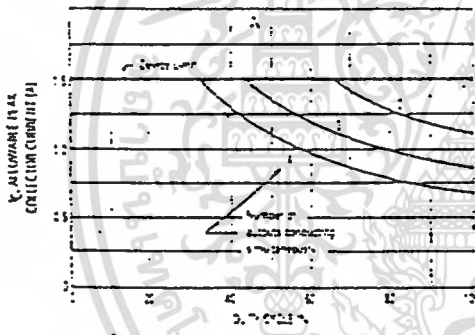
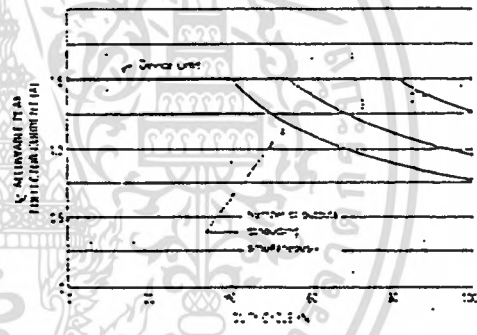


FIGURE 13 —  $T_A = 50^\circ\text{C}$  w/ STAYER V-7  
HEAT SINK (27.5  $^\circ\text{C/W}$ )



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ULN2801, ULN2802, ULN2803, ULN2804

ELECTRICAL CHARACTERISTICS (T<sub>A</sub> = 25°C unless otherwise noted)

Characteristic	Fig.	Symbol	Min	Typ	Max	Unit
Output Leakage Current		I <sub>CEX</sub>	—	—	—	μA
V <sub>CE</sub> = 50 V, T <sub>A</sub> = -70°C		All Types	—	—	100	
V <sub>CE</sub> = 50 V, T <sub>A</sub> = -25°C		All Types	—	—	50	
V <sub>CE</sub> = 50 V, T <sub>A</sub> = -70°C, V <sub>I</sub> = 5.0 V		ULN2802	—	—	500	
V <sub>CE</sub> = 50 V, T <sub>A</sub> = -70°C, V <sub>I</sub> = 10 V		ULN2804	—	—	500	
Collector-Emitter Saturation Voltage		V <sub>CE(sat)</sub>	—	—	—	V
I <sub>C</sub> = 350 mA, I <sub>B</sub> = 500 μA		All Types	—	1.1	1.5	
I <sub>C</sub> = 200 mA, I <sub>B</sub> = 350 μA		All Types	—	0.95	1.3	
I <sub>C</sub> = 100 mA, I <sub>B</sub> = 250 μA		All Types	—	0.85	1.1	
Input Current — On Condition		I <sub>I(on)</sub>	—	—	—	mA
V <sub>I</sub> = 17 V		ULN2802	—	0.52	1.25	
V <sub>I</sub> = 3.25 V <sub>I</sub>		ULN2803	—	0.53	1.35	
V <sub>I</sub> = 5.0 V <sub>I</sub>		ULN2804	—	0.55	0.8	
V <sub>I</sub> = 13 V		ULN2804	—	1.0	1.45	
Input Voltage — On Condition		V <sub>I(on)</sub>	—	—	—	V
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 300 mA		ULN2802	—	—	1.3	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 200 mA		ULN2803	—	—	0.9	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 250 mA		ULN2803	—	—	0.7	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 300 mA		ULN2803	—	—	3.0	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 125 mA		ULN2804	—	—	0.9	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 200 mA		ULN2804	—	—	0.9	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 275 mA		ULN2804	—	—	1.2	
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 350 mA		ULN2804	—	—	0.9	
Input Current — Off Condition		I <sub>I(off)</sub>	—	50	100	μA
I <sub>C</sub> = 500 μA, T <sub>A</sub> = -70°C		All Types	—	—	—	
DC Current Gain		h <sub>FE</sub>	1000	—	—	—
V <sub>CE</sub> = 2.0 V, I <sub>C</sub> = 350 mA		ULN2801	—	—	—	
Input Capacitance		C <sub>I</sub>	—	5	25	pF
Turn-On Delay Time		t <sub>pr</sub>	—	0.25	1.0	ns
150% E <sub>I</sub> to 50% E <sub>O</sub>			—	—	—	
Turn-Off Delay Time		t <sub>pf</sub>	—	0.25	1.0	ns
150% E <sub>I</sub> to 50% E <sub>O</sub>			—	—	—	
Clamp Diode Leakage Current		I <sub>CL</sub>	—	—	50	μA
V <sub>P</sub> = 50 V		T <sub>A</sub> = -25°C	—	—	100	
T <sub>A</sub> = -70°C			—	—	—	
Clamp Diode Forward Voltage		V <sub>F</sub>	—	1.5	2.0	V
I <sub>F</sub> = 350 mA			—	—	—	

\*Higher voltage selections available. Contact your local representative.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## กิตติกรรมประกาศ

โครงการนี้สำเร็จลุล่วงได้ด้วยดี เนื่องจากได้รับความอนุเคราะห์จากบุคคลหลายท่าน โดยเฉพาะอย่างยิ่ง ศศ.วิชัย สุรพัฒน์ ที่ให้คำปรึกษาแนะนำต่างๆ รวมทั้งเพื่อน ๆ ที่ให้การช่วยเหลือ ให้การแนะนำมาโดยตลอด

ทางผู้จัดทำ จึงขอขอบพระคุณเพื่อนๆ ทั้งหลายมา ณ. ที่นี้

ผู้จัดทำ



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บรรณานุกรม

1. ผศ.สุชิน จำจด, “วิศวกรรมโทรศัพท” ,คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
2. น.ต.ธวัชชัย เลื่อนฉวี, “เทคโนโลยีโทรศัพท” , ห้างหุ้นส่วนจำกัดภาพพิมพ์, 2531
3. คร.ประสิทธิ์ ประพัฒน์มงคลการ, “หลักการระบบสื่อสาร” , บริษัท ซีเอ็ดยูเคชั่น จำกัด, 2533
4. Hand Book “TTL Data Book”, Texas Instruments Inc., U.S.A. , 1981
5. Hand Book “CMOS Data Book”, National Semiconductor Inc., U.S.A. , 1980
6. “Telecommunication Device Data” , Motorola Inc., 1987



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้