

ชุดสายโทรศัพท์ดิจิทัล  
สำหรับโครงข่ายเส้นใยนำแสง  
DIGITAL EXCHANGE FOR  
OPTICAL FIBER NETWORK



ปรินต์มานี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต  
สาขาวิชา อิเลคทรอนิกส์ คณะ วิศวกรรมศาสตร์  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า เจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง  
ประจำปีการศึกษา 2536

ปริญญานิพนธ์ประจำปีการศึกษา 2536

ภาควิชา อิเลคทรอนิกส์

คณะ วิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า เจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง

เรื่อง ชุมสายโทรศัพท์ดิจิทัลสำหรับโครงข่ายเส้นใยนำแสง

ผู้จัดทำ

1. นาย สัญชัย วรณโพนธ์กลาง 33100410
2. นาย สมชาย วงศ์เอกอักษร 33100393
3. นาย เท็ดศักดิ์ โป้ชัว 33100129

.....  
(อาจารย์ สมศักดิ์ เชื้อศรีวิกุล) อาจารย์ที่ปรึกษา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ขุมข่ายโทรศัณท์คัจิตตอลสำหรับโครงข่ายเส้นใยนำสง  
DIGITAL EXCHANGE FOR OPTICAL FIBER NETWORK

โดย	นาย	สิญชัย	ววรรณภักกลาง	33100410
	นาย	สมชาย	วงศ์เอกอักษร	33100393
	นาย	เทอดศักดิ์	ปิ๋ว	33100129

อาจารย์ที่ปรึกษา    อาจารย์    สมศักดิ์    เขียวศิริกุล

บทคัดย่อ

เพื่อรองรับเทคโนโลยีคัจิตตอล ที่กำลังมีบทบาทอย่างมากต่อการสื่อสารทั่วโลก การเรียนรูระบบการส่งข้อมูลและเสียง ผ่านระบบที่เป็นคัจิตตอลทั้งหมดจึงเป็นสิ่งจำเป็นอย่างยิ่ง จึงได้ทดลองสร้างและจำลองแบบการทำงานของขุมข่ายระดับ End Office ขึ้นมาสองขุมข่าย ใช้ไมโครโปรเซสเซอร์เป็นตัวควบคุมการตัดต่อช่องสัญญาณ การส่งสัญญาณ และการบริการอื่น ๆ และสามารถพัฒนาต่อเนืองเพื่อให้บริการพิเศษได้ตามระบบ SPC (Stored Program Control) ใช้การเข้ารหัสแบบ PCM (Pulse Code Modulation) และใช้การมัลติเพล็กซ์แบบแบ่งช่วงเวลา (Time Division Multiplex) ในการรับส่งสัญญาณตามมาตรฐาน T1 แล้วทำการต่อทั้งสองขุมข่ายด้วยเส้นใยนำสง ซึ่งมีคุณสมบัติเด่นในด้านต่างเหนือกว่าสายทองแดงที่ใช้กันอยู่ในปัจจุบันเกือบทุกด้านและกำลังเข้ามาแทนที่สายทองแดงเป็นการถาวรทั้งในระดับเครือข่ายใหญ่ ๆ ลงไปถึงระดับ Local Loop ตามสำนักงานและบ้านเรือน

ABSTRACT

Digital technology play an important role in now telecommunication era especialy in voice, data and image transmission. We introduce two small digital exchange (End Office Level) for the optical fiber network. Because of using the microprocessor to control switching , signal distribution and any others service so it can develope to service like a stored program control (SPC) system. The combination of PCM and TDM , therefor , had last provid switching and transmission together. The advantage of fiber optic bring many system use it for the transmission line all in large network and the local loop network

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สารบัญ

บทที่ 1	บทนำ-----	1
บทที่ 2	หลักการของการสื่อสารแบบดิจิทัล เส้นใยนำแสง และ ระบบสวิตชิงโทรศัพท์-----	6
บทที่ 3	PCM (PULSE CODE MODULATION)-----	12
	TDM (TIME DIVISION MULTIPLEXING)-----	19
บทที่ 4	หลักการทํางานและการออกแบบวงจร ส่วนเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์-----	20
	ส่วนสร้างสัญญาณโทรศัพท์-----	23
	วงจรถอดสวิตช์เลเซอร์-----	25
	วงจรส่งสัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณ-----	27
	วงจรถอดรหัสสัญญาณ-----	27
	วงจรสวิตช์พาส-----	31
	วงจรส่วนเชื่อมต่อกับสายไฟเบอร์ออปติก-----	33
บทที่ 5	หลักการทํางานของโปรแกรมควบคุมระบบ-----	35
	วงจรรับส่งข้อมูลระหว่างชุมสาย-----	37
	แผนผังการทํางานของโปรแกรม-----	38
บทที่ 6	การทดลองและผลการทดลอง-----	42
บทที่ 7	บทสรุปและวิจารณ์ผล-----	47
	เอกสารอ้างอิง-----	48

### ภาคผนวก ก.

HCS-51 ARCHITECTURE AND APPLICATION.

ADDRESS MANAGEMENT AND DECODER.

โปรแกรมการทํางานของระบบ เฉพาะภายใน

ชุมสาย และการจำลองจัดช่องสัญญาณนอกชุมสาย

### ภาคผนวก ข.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สารบัญรูป

- รูปที่ 1.1 ภาพแสดง Block Diagram ของระบบชุมสาย
- รูปที่ 2.1 การมัลติเพล็กซ์, ดีมัลติเพล็กซ์ ในระบบการสื่อสารแบบดิจิทัล
- รูปที่ 2.2 แสดงการเปรียบเทียบระบบการสื่อสารที่ใช้สถานีทวนสัญญาณกับระบบที่ไม่ใช้สถานีทวนสัญญาณ
- รูปที่ 2.3 แสดงให้เห็นผลของการผิดพลาดอันเนื่องมาจากความแตกต่างของสัญญาณคล็อก
- รูปที่ 2.4 รูปแบบของวงจรสวิตชิง
- รูปที่ 2.5 วงจรโทรม์สวิตซ์
- รูปที่ 3.1 การแปลงสัญญาณระหว่างระบบอนาลอกกับดิจิทัล
- รูปที่ 3.2 ลักษณะสัญญาณของการแซมปลิง
- รูปที่ 3.3 แสดงการเข้ารหัสโดยการคอมแพนดิงแบบ  $\mu$  - Law
- รูปที่ 3.4 แสดงกราฟความสัมพันธ์ในการคอมแพนดิงแบบ A - Law
- รูปที่ 3.5 ลักษณะการมัลติเพล็กซ์แบบ TDM
- รูปที่ 4.1 วงจร Subscriber Loop Interface Circuit. (SLIC)
- รูปที่ 4.2 รูปแสดงวงจรสร้างสัญญาณโทรศัพท์
- รูปที่ 4.3 รูปแสดงวงจรออสซิลเลเตอร์
- รูปที่ 4.4 รูปวงจรสุ่มสัญญาณและวงจรถ้าหนดช่องสัญญาณ
- รูปที่ 4.5 รูปแสดงรายละเอียดของขา MT8870
- รูปที่ 4.6 รูปแสดงโครงสร้างภายในของ MT8870
- รูปที่ 4.7 รูปแสดงวงจรใช้งานเบื้องต้นของ MT8870
- รูปที่ 4.8 รูปแสดงวงจรสวิตซ์นาท
- รูปที่ 4.9 รูปวงจรขับ LED สำหรับวงจรส่งสัญญาณ
- รูปที่ 4.10 วงจรรับสัญญาณแสง
- รูปที่ 5.1 แผนผังการทำงานของระบบรวม (software)
- รูปที่ 5.2 แผนผังบริการ ๆ ติดต่อ
- รูปที่ 5.3 แผนผังบริการ ๆ ต่อช่องสัญญาณ
- รูปที่ 5.4 แผนผังการติดต่อภายในชุมสาย
- รูปที่ ๗-1 Block Diagram of MCS-51

## สารบัญตาราง

ตารางที่ 3.1 คุณสมบัติของรหัสแบบ A-Law

ตารางที่ ๗-1 MCS-51 Family of Microcontroller นั้น ไม่นุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

บทนำ (INTRODUCTION)

ชุมสายโทรศัพท์ถือว่าเป็นปัจจัยที่สำคัญมากในงานสื่อสาร และส่งผลต่อการพัฒนาประเทศใน  
ระยะยาว ชุมสายโทรศัพท์แทบทั้งหมดที่ใช้งานในปัจจุบันถูกนำเข้ามาจากต่างประเทศด้วยราคาที่ค่อนข้าง  
แพง เนื่องด้วยค่าเทคโนโลยีที่บริษัทต่างประเทศรวมเข้าไว้ในราคาขาย จากสถิติการนำเข้าของกรม  
ศุลกากรพบว่า ในระยะสามปีที่ผ่านมา มีการนำเข้าอุปกรณ์ชุมสายโทรศัพท์จากต่างประเทศเป็นมูลค่า  
ประมาณห้าพันล้านบาท ซึ่งส่วนใหญ่ถูกใช้งานในข่ายสื่อสารขององค์การโทรศัพท์แห่งประเทศไทย  
ข่ายสื่อสารขององค์การสื่อสารแห่งประเทศไทย และถูกใช้งานเป็นตู้สาขาโทรศัพท์อัตโนมัติ (PABX)  
ในอาคารสำนักงาน โรงแรม โรงพยาบาล โรงงานอุตสาหกรรม เป็นต้น

จากรายงานประจำปีขององค์การโทรศัพท์แห่งประเทศไทย (ทศท) เมื่อสิ้นสุดแผนพัฒนาฉบับที่  
5 พบว่ามีจำนวนชุมสายโทรศัพท์ทั่วประเทศประมาณสองล้านเลขหมาย หรือคิดเป็นสามเลขหมายต่อ  
ประชากรร้อยคน ซึ่งอัตราดังกล่าวยังถือว่าต่ำมากเมื่อเปรียบเทียบกับประเทศข้างเคียง เช่นประเทศ  
มาเลเซียซึ่งมีชุมสายโทรศัพท์ประมาณ 7 เลขหมายต่อประชากร 100 คน ประเทศสิงคโปร์ประมาณ  
24 เลขหมาย ฮองกงประมาณ 36 เลขหมาย ญี่ปุ่น 54 เลขหมาย และประเทศที่มีจำนวนเลขหมาย  
โทรศัพท์มากที่สุดคือสวีเดน มีถึงประมาณ 86 เลขหมายต่อประชากร 100 คน

ซึ่งถ้าหากสามารถสร้างชุมสายโทรศัพท์ขึ้นได้เองภายในประเทศ จะใช้เงินลงทุนน้อยกว่า  
นอกจากจะเป็นการลดการนำเข้าแล้วยังจะเป็นการส่งเสริมการส่งออกอีกด้วย ทั้งยังจะเป็นรากฐาน  
สำคัญในการพัฒนาเทคโนโลยีของประเทศในลำดับต่อไป

### 1.1 จุดประสงค์

โครงการนี้จัดทำขึ้นเพื่อศึกษาเกี่ยวกับระบบการสื่อสารแบบดิจิทัล ซึ่งกำลังเป็นที่นิยมและนำมาใช้แทนการสื่อสารแบบเดิมที่ใช้การส่งด้วยสัญญาณอนาลอก การสื่อสารด้วยสัญญาณดิจิทัลแบบ PCM เป็นชนิดหนึ่งที่มีการใช้งานอย่างกว้างขวาง โดยเฉพาะในระบบชุมสายโทรศัพท์ จึงได้ทดลองสร้างระบบชุมสายโทรศัพท์แบบ PCM ขึ้น 2 ชุมสาย แต่ละชุมสายมีขนาด 24 ช่องสัญญาณ ซึ่งตามมาตรฐาน T1 ของ CCITT (The International Telegraph and Telephone Consultative Committee) ซึ่งเป็นที่นิยมใช้กันมากในประเทศแถบอเมริกาเหนือและญี่ปุ่น มีขนาดถึง 24 ช่องสัญญาณแต่ละชุมสายสามารถต่อเครื่องลูกโทรศัพท์ได้ 22 เครื่อง และทำการทดลองรับส่งสัญญาณระหว่างกันซึ่งระหว่างชุมสายทั้งสองจะใช้สายส่งสัญญาณเสียง 2 คู่ เพราะใช้การส่งสัญญาณแบบ TDM ตัวสายส่งใช้เส้นใยนำแสง ซึ่งมีความเหมาะสมสำหรับสัญญาณดิจิทัล

สามารถแบ่งวัตถุประสงค์ของการศึกษาโครงการวิจัยนี้ เป็นข้อ ๆ ดังนี้

1. เพื่อศึกษา ออกแบบ และสร้างโครงข่ายโทรศัพท์ขนาดเล็กแบบดิจิทัล
2. เพื่อศึกษารูปแบบการสื่อสารแบบดิจิทัล
3. เพื่อศึกษาการใช้งานเส้นใยนำแสงสำหรับงานการสื่อสาร
4. เพื่อศึกษาการประยุกต์ใช้ไมโครโปรเซสเซอร์เพื่องานควบคุม
5. เห็นโครงร่างของการออกแบบตามมาตรฐานระหว่างประเทศ CCITT

### 1.2 คุณสมบัติของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ระบบดิจิทัลที่สร้างขึ้น

1. แปลงสัญญาณเสียงด้วยวิธีพัลส์โคดมอดูเลชัน ( Pulse Code Modulation; PCM )
2. มัลติเพลกซ์แบบแบ่งช่วงเวลา ( Time Division Multiplex ; TDM)
3. ระบบสวิตชิงแบบดิจิทัล Time switch
4. ใช้เส้นใยนำแสงเป็นช่องสัญญาณระหว่างโครงข่าย
5. มีจำนวนคู่สายในแต่ละโครงข่ายได้สูงสุด 22 คู่สาย โดยมีส่วนอุปกรณ์สำหรับคู่สายเพื่อทำการทดลองจำนวน 3 ชุด แต่ละชุดสามารถโปรแกรมให้เป็นคู่สายใดๆในโครงข่ายได้

6. ถ้าต้องการรับ-ส่งข้อมูลเป็นดิจิทัลโดยตรงสามารถทำได้โดยเพิ่มส่วนโปรแกรมควบคุม และวงจรแปลงข้อมูลจากข้อมูลแบบขนานเป็นข้อมูลแบบอนุกรมสำหรับการส่งและวงจรแปลงข้อมูลจากข้อมูลแบบอนุกรมเป็นข้อมูลแบบขนานสำหรับการรับ โดยมีความเร็วในการส่งข้อมูล 64kB/s ต่อหนึ่งช่องสัญญาณ

### 1.3 ส่วนประกอบของระบบ

แบ่งออกเป็นส่วนย่อย ๆ ได้ดังนี้

1. วงจร ส่วนเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ (Subscriber Loop Interface Circuit) โดยใช้ไอซี เบอร์ MC3419L ทำหน้าที่แยกสัญญาณรับ-ส่ง จ่ายไฟเลี้ยง DC ให้แก่เครื่องโทรศัพท์ แสดงสถานะการยกหู และควบคุมการส่งสัญญาณเรียก (Ringing Tone)
2. วงจรส่วนกำเนิดสัญญาณ (Tone Generator) ทำหน้าที่สร้างสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) สัญญาณเรียกกลับ (Ringback Tone) สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone) สัญญาณเรียก (Ringing Tone)
3. วงจรออสซิลเลเตอร์ (Oscillator) ทำหน้าที่กำเนิดความถี่ เพื่อกำหนดจังหวะการทำงานของไอซีส่งสัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณโดยจะสร้างสัญญาณพัลส์ที่มีค่าคงที่ออกมาตลอดเวลา
4. วงจรสุ่มสัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณ (Sampling and Time slot) ทำหน้าที่รับและส่งข้อมูลดิจิทัลระหว่างคู่สายแต่ละคู่สายผ่านทางโทรศัพท์ วงจรสุ่มสัญญาณใช้ไอซีของโมโตโรลา เบอร์ MC14400 ส่วนวงจรถัดช่องสัญญาณในการส่งข้อมูลของแต่ละช่องสัญญาณใช้ไอซีของโมโตโรลาเบอร์ MC14416
5. วงจรถอดรหัสสัญญาณหรือถอดรหัสความถี่โทรศัพท์ (Integrated DTMF Receiver) ทำหน้าที่ถอดรหัสความถี่ซึ่งเกิดจากการกดปุ่มตัวเลขของโทรศัพท์ชนิดกดปุ่ม (ชนิด Tone) ให้เป็นระบบตัวเลข BCD ขนาด 4 บิต

## 6. วงจรสวิตช์พาธ (Switch Path)

ทำหน้าที่เป็นสวิตช์ควบคุมการผ่านเข้าออกของสัญญาณภายในแต่ละขุมสาย หรือการควบคุมให้เครื่องใดทำหน้าที่รับ หรือส่ง ตามต้องการ วงจรที่ใช้สามารถต่อสัญญาณให้ผ่านได้พร้อมกัน 4 คู่สาย โดยไม่เกิดการต่อซ้อน (Crosstalk) รวมทั้งคิดต่อได้ 2 ทิศทางอีกด้วย การควบคุมการสวิตช์ใช้การสั่งงานจากไมโครโปรเซสเซอร์

## 7. วงจรส่วนเชื่อมต่อกับสายไฟเบอร์ออปติก

แบ่งออกเป็นวงจรส่งสัญญาณโดยการส่งสัญญาณข้อมูลไปสวิตช์ตัวส่งสัญญาณแสง และวงจรรับสัญญาณแสงซึ่งจะทำหน้าที่เปลี่ยนแสงเป็นกระแสไฟฟ้า ผ่านวงจรขยายกระแสและวงจรเปรียบเทียบกับตามลำดับแสงที่ส่งจะส่งผ่านทางสายไฟเบอร์ออปติก (Fiber Optic)

## 8. วงจรรับส่งข้อมูลระหว่างขุมสาย

วงจรรับส่งข้อมูลระหว่างขุมสายเป็นวงจรที่ทำหน้าที่สร้างสัญญาณ FAW เพื่อให้อีกขุมสายสามารถทำงานได้สอดคล้องกันและสัญญาณ SIGNALING เพื่อบอกให้อีกขุมสายทราบสถานะโทรศัพท์ของขุมสายตัวเอง โดยจะประกอบไปด้วยวงจรซึ่งคล้ายกันสองชุดคือ ชุดรับ-ส่งข้อมูลที่เป็นสัญญาณ FAW และชุดรับส่งข้อมูลที่เป็นสัญญาณ SIGNALING โดยทั้งสองชุดมีวงจรหลักเหมือนกันคือส่วนวงจรส่ง (แปลงข้อมูลจากแบบขนานเป็นแบบอนุกรม), วงจรรับ (แปลงข้อมูลจากแบบอนุกรมเป็นแบบขนาน) และวงจรกำหนดช่องสัญญาณในการรับ-ส่ง โดยวงจรทั้งสามจะทำการติดต่อ รับ-ส่งข้อมูลและสั่งกำหนดช่องสัญญาณโดยไมโครโปรเซสเซอร์

## 9. ส่วนควบคุมการทำงานของระบบ (Control Unit)

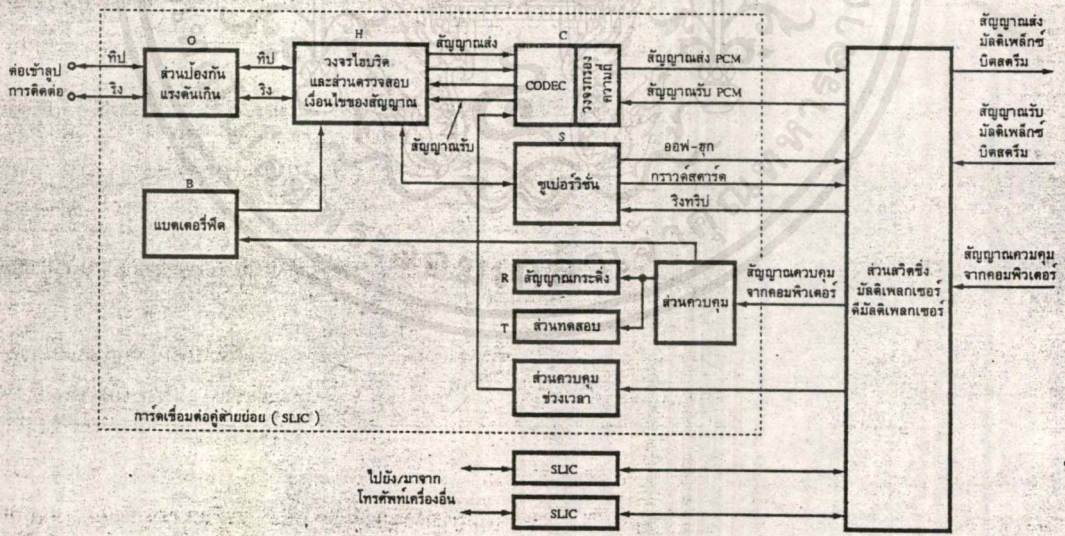
เป็นส่วนที่ใช้ควบคุมการทำงานของขุมสายโทรศัพท์ที่สร้างขึ้น มีไมโครโปรเซสเซอร์สำหรับควบคุมการทำงานและประมวลผลข้อมูลของโทรศัพท์แต่ละคู่สาย ในโครงการนี้ใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ตระกูล MCS-51 ซึ่งมีคุณสมบัติเหมาะสมสำหรับนำมาใช้ควบคุมระบบ

ในรายงานฉบับนี้ จะกล่าวถึง

ข้อดีและเหตุผลของการสื่อสารแบบดิจิทัล และความเหมาะสมในการนำเส้นใยนำแสงมาใช้เป็นสายส่งสัญญาณ ในบทที่ 2

PCM และการ Multiplex ระบบสัญญาณแบบ TDM ซึ่งใช้มาตรฐาน CCITT ในการแบ่งช่วงเวลา แต่สัญญาณควบคุม (Signalling) ซึ่งใช้ในการติดต่อระหว่างชุมสายได้ดัดแปลงขึ้นใหม่ เพื่อความสะดวกและเหมาะสมสำหรับระบบ ในบทที่ 3

รายละเอียดของวงจรต่าง ๆ และการออกแบบในบทที่ 4 บทที่ 5 เป็นหลักการทํางานของโปรแกรมระบบรวม ส่วนในบทที่ 6 จะเป็นการทดลองและผลการทดลอง ต่าง ๆ บทที่ 7 เป็นการสรุปและวิจารณ์ผล ส่วนท้ายจะเป็นภาคผนวก



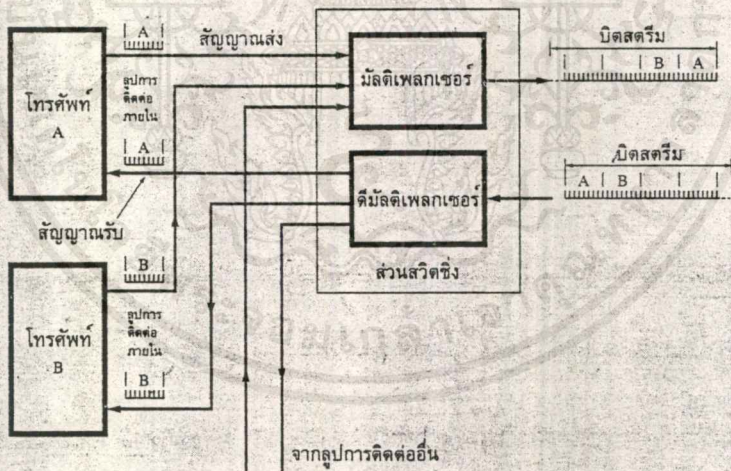
บทที่ 2

หลักการของการสื่อสารแบบดิจิทัล เส้นใยนำแสง และระบบสวิตชิงโทรศัพท์

2.1 คุณสมบัติของการสื่อสารด้วยสัญญาณดิจิทัล

สัญญาณแบบดิจิทัลสามารถนำมาใช้สื่อสารแทนสัญญาณอนาลอก โดยการแปลงสัญญาณจากอนาลอกให้เป็นดิจิทัล แล้วนำไปเข้ารหัสหรือจัดแปลงให้เหมาะสมกับการส่ง ซึ่งจะขึ้นอยู่กับวิธีการส่งและตัวสายส่ง ข้อดีของการสื่อสารด้วยสัญญาณดิจิทัล ที่สำคัญมีดังนี้

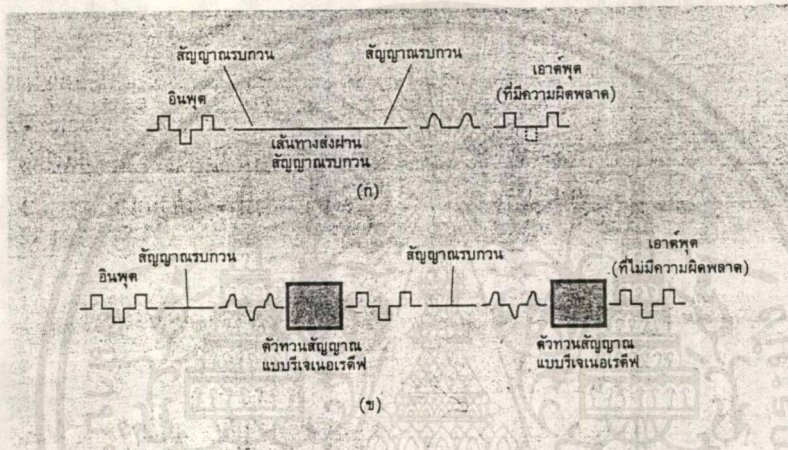
1. สะดวกต่อการมัลติเพล็กซ์



รูปที่ 2.1 การมัลติเพล็กซ์, ดีมัลติเพลกซ์ในระบบการสื่อสารแบบดิจิทัล

2. สะดวกในการส่งสัญญาณควบคุม โดยจะกำหนดให้ช่องเวลาช่องหนึ่งในระบบ TDM เป็นช่องสำหรับรับส่งสัญญาณควบคุม

3. สัญญาณรบกวนต่ำ ในระบบอนาลอกนั้น สัญญาณรบกวน(Noise) และสัญญาณสอดแทรก (Interference) สามารถเข้าไปผสมและผ่านไปยังผู้รับได้ง่าย กล่าวคือ ในระหว่างการส่งถ้า มีการขยายสัญญาณข้อมูล ก็จะทำให้การขยายสัญญาณรบกวนเหล่านี้ไปด้วย แต่ในระบบดิจิทัลนั้น สัญญาณอยู่ในรูปของระดับแรงดัน 0 (low) และ 1 (high) ถ้าสัญญาณรบกวนมีขนาดไม่มากพอที่จะ ทำให้สัญญาณจริงเปลี่ยนระดับได้ ก็จะไม่ส่งผลไปถึงผู้รับ



รูปที่ 2.2 แสดงการเปรียบเทียบระหว่างระหว่างระบบการสื่อสารที่ใช้สถานีทวนสัญญาณกับระบบที่ไม่มีสถานีทวนสัญญาณ

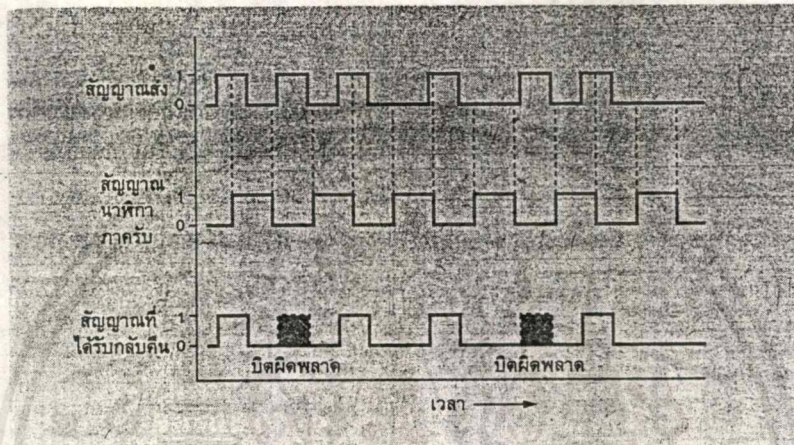
4. งานต่อการเข้ารหัส ในกรณีที่ต้องการให้ข้อมูลนั้นเป็นความลับ เราสามารถเข้ารหัสข้อมูล เช่น การสแครมเบลอร์ ที่ปลายทางก็จะมีวงจรถหัสสแครมเบลอร์สำหรับถอดรหัส

5. ราคาอุปกรณ์ในระบบดิจิทัลมีราคาถูกลงในอัตราที่เร็วกว่าอุปกรณ์ทางอนาลอก

อย่างไรก็ตามระบบสื่อสารแบบดิจิทัลก็มีข้อเสียอยู่ ที่สำคัญคือ

1. เพิ่มแบนด์วิธของสัญญาณ เช่น สัญญาณเสียงพูดสำหรับโทรศัพท์ ซึ่งกำหนดไว้ว่ามีแบนด์วิธไม่เกิน 3.4 KHZ เมื่อแปลงเป็นสัญญาณดิจิทัลแล้วส่งด้วยอัตรา 1.536 Mb/s. อย่างน้อยที่สุดสายส่งที่ใช้ต้องมีผลตอบแทนต่อความถี่ในย่าน 1.536 MHz ได้ ทำให้ต้องใช้สายส่งที่มีราคาแพงขึ้น

2. การซิงโครไนเซชัน (Synchronization) ทางด้านรับนั้นต้องมีวงจรสร้างสัญญาณเวลาที่ซิงโครไนซ์ (Synchronize) กับทางด้านส่งสำหรับตรวจจับ (sample) สัญญาณที่เข้ามาแต่ละบิต (bit) ไม่ให้เกิดผิดพลาด รวมทั้งจะต้องรู้จักเริ่มต้นของขบวนสัญญาณ (data stream) ด้วย ดังนั้นจึงต้องมีวงจรซิงโครไนเซชันที่ทำให้สัญญาณเวลาที่ด้านรับซิงโครไนซ์กับทางด้านส่ง

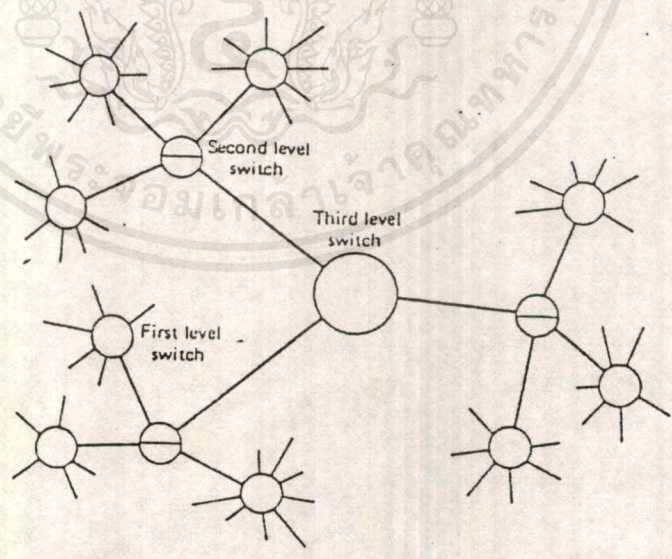


รูปที่ 2.3 แสดงให้เห็นผลของความผิดพลาดอันเนื่องมาจากความแตกต่างของสัญญาณคล็อก



## 2.2 ระบบสวิทชิงโทรศัณท์

ระบบสวิทชิงที่พัฒนาขั้นนี้ใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ในการควบคุมการติดต่อ จึงมีชื่อเรียกโดยทั่วไปว่าระบบ SPC (Stored Program Control) ซึ่งมีข้อดีเหนือระบบสแต็ปบายสแต็ป (step-by-step) และระบบครอสบาร์ (crossbar) ที่ใช้กันอยู่เดิม คือไม่ต้องใช้อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ (electromechanical) เช่น รีเลย์ (relay) ในการติดต่อสวิทชิงแมทริกซ์ (switching matrix) และอุปกรณ์ควบคุมต่าง ๆ เพราะใช้วิธีการติดต่อช่องสัญญาณภายในตารางข้อมูลที่เป็นหน่วยความจำของคอมพิวเตอร์ ระบบสวิทชิงจึงมีขนาดเล็กลง ราคาถูก ง่ายต่อการบำรุงรักษา นอกจากนี้ยังสามารถเพิ่มประสิทธิภาพอื่น ๆ ให้แก่ผู้ใช้ได้ เช่นการหมุนหรือตอบรับโทรศัณท์อัตโนมัติ เก็บข้อมูล จัดประชุมทางโทรศัณท์หรือต่อวงจรอื่น ๆ เข้ามาไว้รับส่งข้อมูลในระบบได้ เช่น คอมพิวเตอร์ เป็นต้น

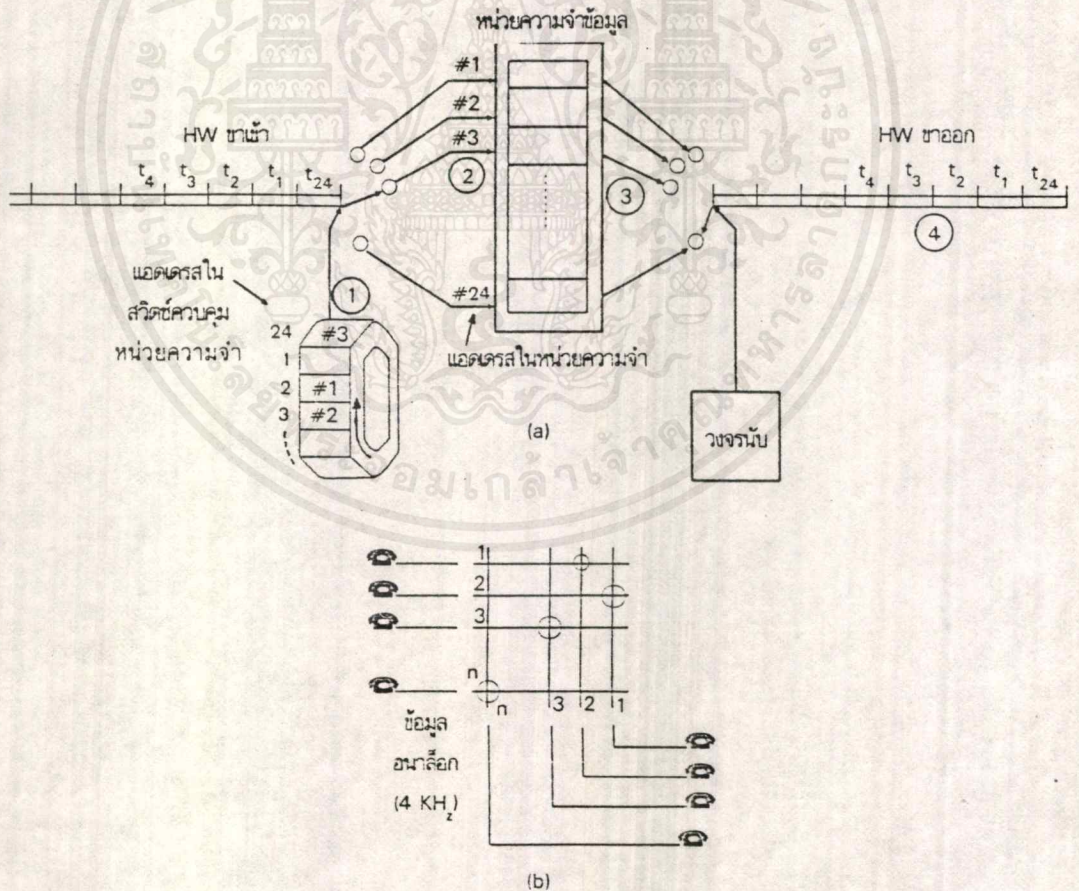


รูป 2.4 รูปแบบของระบบสวิทชิง

ระบบสวิตช์ซึ่งโดยทั่วไปแสดงได้ด้วยรูป 2.4 ในพื้นที่หนึ่ง ๆ ที่มีผู้ใช้โทรศัพท์จะมีศูนย์รวม เรียกว่า เซ็นทรัลออฟฟิศ (central office หรือ first level switch) ทำหน้าที่ติดต่อ โทรศัพท์ โดยทั่วไปจะเรียกศูนย์รวมในระดับนี้ว่า EO (End Offices) และหลาย ๆ EO ก็ จะติดต่อกับศูนย์รวมอีกระดับหนึ่ง คือ ทอลเซ็นเตอร์ (Toll center หรือ second level switch) เพื่อการติดต่อระหว่างผู้ใช้ที่อยู่ห่างไกลกัน และเช่นเดียวกันก็จะมีศูนย์รวมระดับใหญ่ขึ้น ไปเรื่อย ๆ ดังรูป

สำหรับวิธีการติดต่อของสัญญาณนั้น มีหลักการสำคัญอยู่ 2 วิธี คือ ไทม์สวิตช์ (Time switch) และ สเปซสวิตช์ (Space switch) ในระบบใหญ่ ๆ จะใช้ทั้ง 2 วิธีนี้รวมกัน แต่สำหรับระบบขนาดเล็กที่สร้างขึ้นในโครงการนี้ใช้เฉพาะวิธีไทม์สวิตช์ ซึ่งมีวงจรการทำงานดังรูปที่

2.5 เพราะเหมาะสมในด้านราคารวมทั้งการออกแบบวงจรด้วย



รูปที่ 2.5 วงจรไทม์สวิตช์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูป ข้อมูลหลาย ๆ ช่องสัญญาณซึ่งถูกมัลติเพล็กซ์แบบ TDM จะต้องผ่านวงจรที่เรียง-ทูล-พาราเลล (serial-to-parallel) เป็นข้อมูลของแต่ละช่องสัญญาณ ก่อนที่จะถูกเขียนลงในหน่วยความจำตามลำดับของช่องสัญญาณ และจะถูกอ่านออกในช่องเวลาที่ต้องการ ซึ่งการเขียนและการอ่านถูกควบคุมโดยวงจรนับช่องเวลาและหน่วยความจำอีกชุดหนึ่ง ซึ่งเก็บแอดเดรส (address) ของการอ่านไว้ มีชื่อเรียกว่า TSI (Time slot interchange) memory

ช่องสัญญาณเข้า (incoming time slot) ถูกเขียนแบบตามลำดับ (sequential write) คือช่องสัญญาณที่ 1 ถูกเขียนลงบนหน่วยความจำลำดับที่ 1 แล้วเรียงกันไปเรื่อย ๆ โดยแอดเดรสจะถูกชี้ด้วยวงจรรับช่องเวลา ส่วนการอ่านถูกอ่านแบบแรนดอม (Random-read) ด้วยข้อมูลของ TSI ที่จะไปที่แอดเดรสการอ่าน ข้อมูลของ TSI ถูกเขียนโดย CPU ซึ่งเป็นตัวควบคุมการติดต่อ แล้วข้อมูลที่ได้จากการอ่านก็จะถูกดีมัลติเพล็กซ์เข้าโทรศัพท์แต่ละเครื่องต่อไป

### 2.3 สายส่ง

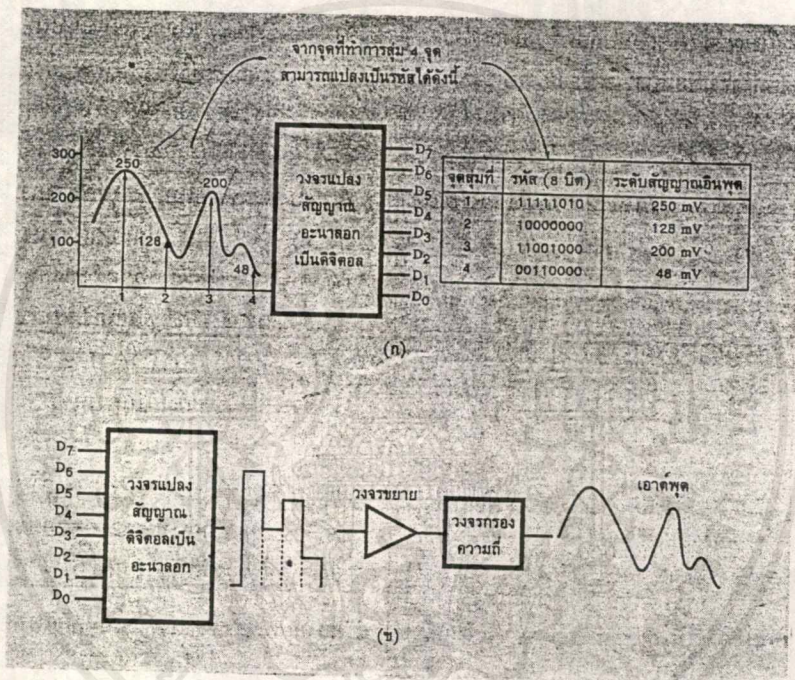
การส่งสัญญาณข้อมูลไปยังผู้รับมีได้หลายวิธี ทั้งการส่งออกอากาศหรือส่งผ่านสายเคเบิล (cable) ซึ่งมีใช้หลายชนิด ในปัจจุบันชนิดที่มีการนำมาใช้กันอย่างแพร่หลายคือเส้นใยนำแสง ซึ่งมีข้อดีเหนือสายเคเบิลทั่ว ๆ ไปหลายประการ คือ

1. มีขนาดเล็กและน้ำหนักเบา
2. ไม่ถูกรบกวนจากสัญญาณแม่เหล็กไฟฟ้า เนื่องจากส่งด้วยสัญญาณแสงและตัวสายส่งเองก็ จะไม่แพร่กระจายคลื่นออกไปภายนอก เนื่องจากคุณสมบัติของเส้นใยนำแสง ทำให้คลื่นหักเหไปมา อยู่เฉพาะภายในสาย ดังนั้นจะไม่มีปัญหาเรื่องครอสstalk (crosstalk)
3. การลดทอน (attenuation) ของสัญญาณน้อยมาก เมื่อเทียบกับสายส่งแบบอื่น ๆ
4. ใช้งานได้ดีที่ความถี่สูง และมีแบนด์วิดท์กว้างมาก ปัญหาการเกิดดีสเพชัน (Dispersion) ของสัญญาณที่รับได้ที่ปลายทางจะน้อย เป็นการลดผลของจิทเตอร์ (Jitter) อันเนื่องมาจากสายส่งลงได้มาก

นอกจากเหตุผลดังกล่าวแล้ว ปัจจุบันราคาของอุปกรณ์การสื่อสารด้วยแสงกำลังมีราคาถูกลงเรื่อย ๆ จึงมีความเหมาะสมที่จะนำเส้นใยนำแสงมาใช้เป็นสายส่ง

**บทที่ 3**  
**PCM และการมัลติเพล็กซ์แบบ TDM**

สำหรับโทรศัพท์ในระบบสวิตชิงแบบดิจิทัลนี้ เมื่อติดต่อใช้งานกัน สัญญาณเสียงจะถูกแปลงให้เป็นสัญญาณดิจิทัลแบบ PCM



รูปที่ 3.1 การแปลงสัญญาณระหว่างระบบอนาลอกและดิจิทัล

(ก) แปลงจากสัญญาณอนาลอกเป็นดิจิทัล

(ข) แปลงจากระบบดิจิทัลเป็นระบบอนาลอก

กระบวนการแปลงสัญญาณแบ่งออกเป็น

1. การแซมปลิง (sampling)
2. การควอนไทซิง (quantizing)
3. การโคตดิ้ง (coding)

ตามลำดับ

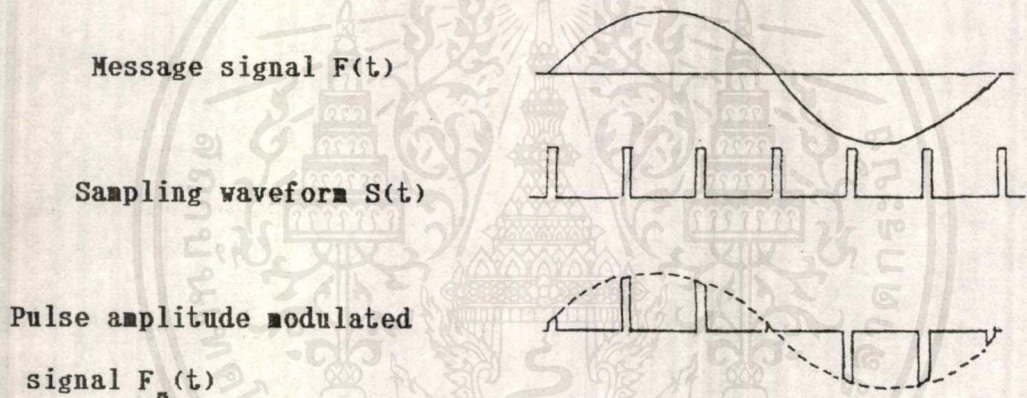
ได้เป็นขบวนสัญญาณดิจิทัลขนาด 8 บิต หรือ 1 เวิร์ด สำหรับการแซมปลิง 1 ครั้ง เมื่อนำดิจิทัลเวิร์ดของโทรศัพท์แต่ละเครื่องมาเรียงต่อกันตามลำดับจนครบทุกเครื่องและรวมสัญญาณควบคุมและ FAW (Frame Alignment Word) แล้ว จะได้ขบวนสัญญาณดิจิทัลจัดรวมเป็น 1 เฟรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ใช้ได้เห็นใบใช้ขออนุญาตแล้ว กรุณาอย่านำเอกสารนี้ไปทำซ้ำโดยไม่ได้รับอนุญาตจากเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

(Frame) ซึ่งก็คือการมัลติเพล็กซ์แบบ TDM แล้วจึงส่งออกไป รายละเอียดของแต่ละขั้นตอนจะอธิบายในแต่ละหัวข้อดังต่อไปนี้

### 3.1 การแซมปลิง

สัญญาณข้อมูลซึ่งเป็นอนาลอกจะถูกแซมเปิ้ล (sampled) แต่ละครั้งโดยมีระยะเวลาห่างเท่าๆ กันทุกครั้ง โดยสัญญาณแซมปลิงได้เป็นสัญญาณ PAM (Pulse Amplitude Modulation) ดังรูปที่ 3.2



รูปที่ 3.2 ลักษณะสัญญาณของการแซมปลิง

สัญญาณ PAM มีความกว้างเท่ากับความกว้างของสัญญาณแซมปลิง และมีขนาดแอมพลิจูด (amplitude) เท่ากับแอมพลิจูดของสัญญาณข้อมูลในขณะที่ถูกแซมเปิ้ล

ถ้ากำหนดให้สัญญาณข้อมูลมีแบนด์-ลิมิต (band-limited) เท่ากับ  $f_m$  Hz (หมายความว่าความถี่สูงสุดของสัญญาณข้อมูลไม่เกิน  $f_m$  Hz) แล้ว สัญญาณแซมปลิง  $f_s$  ต้องมีความถี่มากกว่าหรือเท่ากับ  $2f_m$  Hz ถ้าใช้ความถี่ต่ำกว่านี้ จะทำให้เกิดปรากฏการณ์ที่เรียกว่า "เอเลียสซิ่ง" (aliasing) กล่าวคือเมื่อสัญญาณการแปลงกลับจากดิจิทัลเป็นอนาลอก สเปกตรัมของสัญญาณจะแตกต่างไปจากเดิม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$f_o \geq 2f_m \quad \dots(3.1)$$

เพราะว่าที่ปลายทางจะมีวงจรโลว์พาสฟิลเตอร์ (lowpass filter) กรองเอาสัญญาณข้อมูลเดิมกลับมา ถ้า  $f_o$  มีค่าน้อยกว่า  $2f_m$  จะทำให้สัญญาณข้อมูลที่ได้รับที่ปลายทางผิดเพี้ยนไป (Aliasing, Fold-over) เนื่องจากสเปกตรัมของสัญญาณ PAM จะเกิดการโอเวอร์แลป (overlap) กัน ดังนั้น  $f_o$  อย่างน้อยที่สุดต้องมีค่าเท่ากับ  $2f_m$  อัตราความถี่นี้เรียกว่า คริติคอลแซมปลิง เรท หรือ ในควิสท์ เรท (critical sampling rate or Nyquist rate) ในทางปฏิบัติเพื่อให้แน่ใจว่าสัญญาณข้อมูลมีแบนด์-ลิมิตไม่เกิน  $f_m$  Hz จะต้องมียังวงจรโลว์พาสฟิลเตอร์ที่มีอัตราการลดทอนที่จุดคัทออฟสูง (sharp-cutoff) ทำการกรองสัญญาณข้อมูลก่อนที่จะได้รับการแซมปลิง สำหรับสัญญาณเสียงทางโทรศัพท์นั้นกำหนดว่ามีแบนด์วิดท์ไม่เกิน 3.4 KHz โดยทั่วไปและในโครงการนั้นจะใช้  $f_o$  มีค่าเท่ากับ 8 KHz ในการสุ่มสัญญาณ

### 3.2 ความเที่ยงชันและโคดดิ้ง

เป็นการเปรียบเทียบขนาดของสัญญาณ PAM ที่ได้จากการแซมเปิ้ลกับระดับของแรงดันเปรียบเทียบที่ใกล้เคียงกันที่สุด ซึ่งระดับแรงดันเปรียบเทียบนี้จะแบ่งเป็นส่วนย่อย ๆ จำนวนขึ้นของส่วนย่อย ๆ ที่เปรียบเทียบได้ก็จะนำมาแปลงเป็นตัวเลขไบนารี (Binary) ต่อไปโดยจะใช้ค่าแรงดันเทรชโวล (Threshold voltage) เป็นตัวกำหนดความสัมพันธ์ระหว่างขนาดของสัญญาณกับขนาดของรหัสไบนารีใด ๆ ดังในรูปที่ 3.3 ดังนั้นหากต้องการความถูกต้องมากขึ้นการประมาณค่าจึงจำต้องมีความละเอียดมากขึ้น นั่นคือจะต้องใช้ข้อมูลจำนวนหลาย ๆ บิต สิ่งก็ตามมาก็คือแบนด์วิดท์ของสัญญาณจะกว้างขึ้นอีก แต่จะมีเทคนิคที่เรียกว่า "การคอมแพนดิ้ง" ซึ่งจะกล่าวถึงต่อไป

วิธีการควอนไทซ์ที่ใช้กันทั่วไป สำหรับการแปลง PCM คือ วิธีนอนยูนิฟอร์ม ควอนไทเซชัน (Nonuniform Quantization) ซึ่งขนาดของแรงดันเปรียบเทียบที่แบ่งเป็นขั้น ๆ จะไม่เท่ากันตลอด เนื่องจากในความเป็นจริง สัญญาณเสียงพูดมีความเป็นไปได้ที่จะมีขนาดอยู่ในช่วงแรงดันขนาดต่ำ ๆ มากกว่า ดังนั้นเพื่อการควอนไทซ์ที่ดีที่สุด จึงแบ่งขั้น (quantum level) ในช่วงแรงดันน้อย ๆ ให้เป็นขั้นเล็ก ๆ และค่อย ๆ เพิ่มขนาดของขั้นให้ใหญ่ขึ้นในช่วงแรงดันสูง ๆ ในทางปฏิบัติ จะใช้วิธีการกด (compress) ขนาดของสัญญาณ PAM ที่เรียกว่า การคอมแพนดิ้ง (companding) และในที่นี้จะใช้การคอมแพนดิ้งแบบ A law ตามมาตรฐานของ CCITT ขนาด

ของสัญญาณจะถูกกดในลักษณะที่เป็นลิเนียร์ (linear) สำหรับสัญญาณที่มีขนาดเล็ก ๆ แต่เป็นลิสต์ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การิทึม (logarithmic) สำหรับสัญญาณที่มีขนาดใหญ่ ตามสมการ ดังนี้

$$F_A(x) = \text{sgn}(x) \left\{ \frac{A \cdot x}{1 + \ln(A)} \right\} \quad 0 \leq x \leq 1/A \quad \dots(3.2)$$

$$= \text{sgn}(x) \left\{ \frac{1 + \ln(Ax)}{1 + \ln(A)} \right\} \quad 1/A \leq x \leq 1$$

โดยที่  $F_A(x)$  = สัญญาณที่ถูกกด  
 $x$  = สัญญาณอินพุต  
 $\text{sgn}(x)$  = ขั้ว (polarity) ของสัญญาณ  $x$

ที่ปลายทางด้านรับเมื่อแปลงสัญญาณจากดิจิทัลกลับเป็นอนาล็อก เพื่อให้จะได้สัญญาณกลับเหมือนเดิม ก็จะต้องมีการขยาย (Expansion) สัญญาณกลับให้เหมือนเดิมด้วยสมการดังนี้

$$F_A^{-1}(y) = \text{sgn}(y) \frac{y [1 + \ln(A)]}{A} \quad 0 \leq |y| \leq \frac{1}{1 + \ln(A)}$$

$$= \text{sgn}(y) \left( \frac{|y| [1 + \ln(A)] - 1}{A} \right) \quad \frac{1}{1 + \ln(A)} \leq |y| \leq 1 \quad \dots(3.3)$$

โดยที่  $y = F_A(x)$

จากนั้นก็ถึงการโคัดตั้ง คือการนำค่าของสัญญาณเปรียบเทียบกับที่ได้จากการควอนไทเซชันมาแปลงเป็นรหัสไบนารี ในทางปฏิบัตินั้นเพื่อความสะดวกและประหยัดในการออกแบบวงจร จึงใช้การควอนไทซ์แบบที่เรียกว่าเซกเมนต์ควอนไทเซชัน (segment quantization) คือการแบ่งช่วงของการกดสัญญาณออกเป็นเซกเมนต์ ในแต่ละเซกเมนต์มีขั้นของการควอนไทเซชันที่เรียกว่าควอนตัมสแต็ปในจำนวนเท่า ๆ กัน แตกต่างกันที่ขนาดของขั้นในแต่ละเซกเมนต์ รูปที่ 3.2 คือ

เอกสารนี้แสดงคุณสมบัติของเซกเมนต์ควอนไทเซชันแบบ A law เพื่อสัญญาณอินพุตเป็นบวก ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งยังมีให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

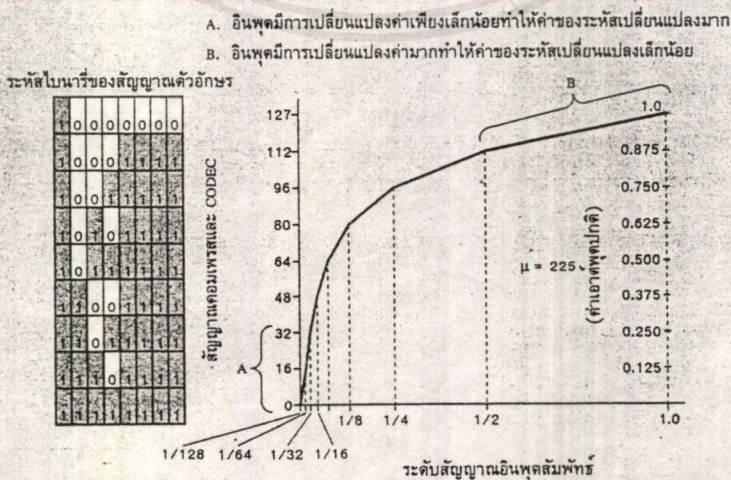
สำหรับการคว้นไตซึ่งสัญญาณจะทำให้เกิดความแตกต่างระหว่างค่าของสัญญาณอินพุตจริง ๆ กับสัญญาณที่ถูกประมวลผลของมันก็คือ การเกิดเสียงรบกวนระหว่างการสนทนา ทั้งนี้เนื่องจากเมื่อแปลงสัญญาณกลับมาเป็นสัญญาณอนาลอกจะไม่ได้รูปสัญญาณเหมือนกับอินพุตเดิมจริง ๆ

**การคอมแพนดิง** : ปรับความละเอียดของรหัสให้เหมาะสม

กับสัญญาณอนาลอกบางลักษณะไม่เหมาะที่จะใช้การเข้ารหัสแบบเชิงเส้นจึงต้องมีวิธีการพิเศษบางอย่างเข้ามาช่วยนั่นคือการคอมแพนดิง ในขณะที่สัญญาณอยู่ในระดับต่ำหากยังคงใช้การเข้ารหัสแบบเชิงเส้นจะทำให้เกิดสัญญาณรบกวนขึ้นมาก จึงต้องทำการปรับระดับความละเอียดของรหัสให้สัมพันธ์กับแอมพลิจูดของสัญญาณอนาลอกทำให้ความสัมพันธ์ที่ออกมาไม่เป็นเชิงเส้นอีกต่อไป แต่จะเป็นลอการิทึมแทน ดังรูปที่ 3.3 ซึ่งจะเห็นว่าในช่วง 1/2 ถึง 1 ของแรงดันอินพุตสัมพันธ์ จะมีรหัสในช่วงนี้เพียง 16 รหัสเท่านั้น ขณะที่ระดับสัญญาณมีค่าต่ำ ๆ เช่นในช่วง 1/64 ถึง 1/32 รหัสในช่วงนี้ก็มี 16 รหัสเช่นกัน แรงดันอินพุตซึ่งต่ำก็จะยังมีการเข้ารหัสที่ละเอียดยิ่งขึ้น วิธีการในส่วนนี้เรียกว่าการอัดข้อมูลซึ่งจะปรากฏในวงจรรหัสส่ง เมื่อเป็นเช่นนั้นทางภาครับก็ต้องมีการแปลงสัญญาณกลับโดยตัวถอดรหัส ซึ่งจะมีกระบวนการถอดรหัสจนในที่สุดสัญญาณก็จะถูกแปลงกลับมาอย่างเดิมซึ่งขบวนการที่ภาคนี้เรียกว่าการขยายข้อมูล (expansion) ดังนั้นในวงจร CODEC ก็จะต้องรวมฟังก์ชันทั้ง 2 เข้าด้วยกัน

สำหรับการคอมแพนดิงแบ่งได้เป็น 2 แบบคือ

1. การคอมแพนดิงแบบ  $\mu$ -LAW มักใช้งานอยู่ในการมอดดูเลขแบบ PCM เป็นมาตรฐานสำหรับโครงข่ายโทรศัพท์ในทวีปอเมริกาเหนือและญี่ปุ่น ซึ่งจะไม่กล่าวถึงในรายละเอียดในที่นี้
2. การคอมแพนดิงแบบ A-LAW มีรายละเอียดดังแสดงในรูปที่ 3.4



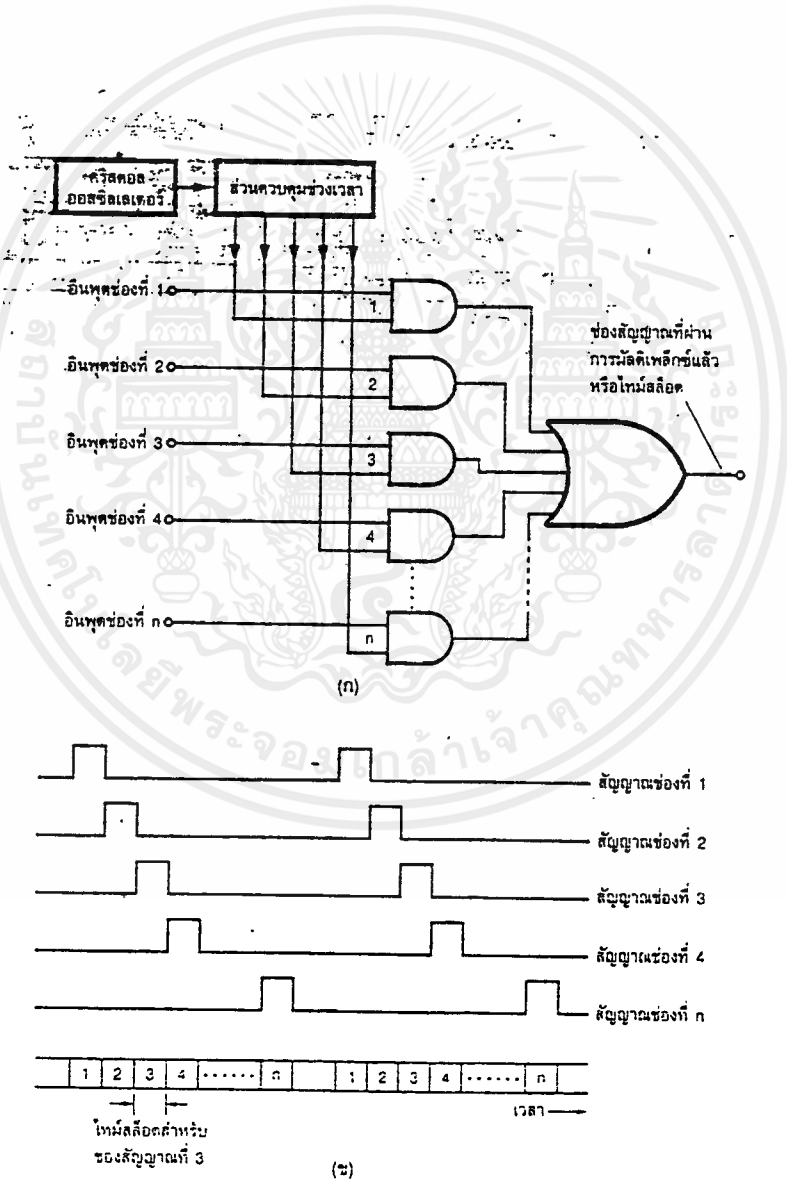


ย่านของ ระดับ สัญญาณ อินพด	ขนาดของ แต่ละขณ	เชกเมนต์ รหัส S	ควอนไทเซชัน รหัส Q	ตาของ รหัส	ระดับ สัญญาณ เมื่อถอดรหัสแล้ว
0-2			0000	0	1
2-4		000	0001	1	3
.			.	.	.
30-32	2		1111	15	31
32-34			0000	16	33
.			.	.	.
62-64		001	1111	31	63
64-68			0000	32	66
.	4	010	.	.	.
124-128			1111	47	126
128-136			0000	48	132
.	8	011	.	.	.
248-256			1111	63	252
256-272			0000	64	264
.	16	100	.	.	.
496-512			1111	79	504
512-544			0000	80	528
.	32	101	.	.	.
992-1024			1111	95	1008
1024-1088			0000	96	1056
.	64	110	.	.	.
1984-2048			1111	111	2016
2048-2176			0000	112	2112
.	128	111	.	.	.
3968-4096			1111	127	4032

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเท่านั้น ไม่ควรเปิดเผยให้คนอื่นนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่วากรณ์ใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.3 TDM

จากหัวข้อที่แล้วหลังจากได้รหัส PCM 8 บิตจากการแซมปลิงแต่ละครั้งแล้ว ก็จะถึงการผลิตเนลิกส์สัญญาณข้อมูลจากหลาย ๆ ช่องสัญญาณให้รวมกันเป็นขบวนสัญญาณเดียวกัน รหัสข้อมูล 8 บิตที่ได้จากสัญญาณแต่ละช่องถูกส่งออกไปแบบซีเรียล (serial) ลงในช่องสัญญาณของตัวเลข ดังรูปที่ 3.5 เป็นลักษณะพื้นฐานของ TDM



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้เฉพาะเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
รูปที่ 3.5 ลักษณะการผลิตเนลิกส์แบบ TDM  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 4

## หลักการงานและการออกแบบวงจร

## 1. วงจรส่วนเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์

ในส่วนการติดต่อของคู่สายโทรศัพท์ภายในเราใช้ไอซีเบอร์ MC3419 ของบริษัทโมโตโรลา ซึ่งถูกออกแบบมาให้ทำหน้าที่เป็นวงจรไฮบริดทรานส์ฟอร์มเมอร์ (HYBRID TRANSFORMER CIRCUIT) ในเครื่องชุมสายอัตโนมัติและยังทำหน้าที่เป็นซับสไครเบอร์ แคริเออร์ อีควิปเมนต์ (SUBSCRIBER CARRIER EQUIPMENT) ทำการเปลี่ยนการส่งสัญญาณจากแบบ 2 สาย ให้ไปเป็นแบบ 4 สาย

สำหรับในโครงการนี้เราใช้วงจรไฮบริดนี้เพื่อทำหน้าที่แปลงระบบวงจร 2 สาย ให้เป็นระบบวงจรแบบ 4 สาย เพื่อใช้ติดต่อกันระหว่างโทรศัพท์

ในไอซีเบอร์ MC3419 ได้มีส่วนที่ทำหน้าที่เป็นวงจรสำหรับการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ภายนอก เพื่อให้เป็นวงจรไฮบริดอย่างสมบูรณ์อยู่แล้ว เราเพียงแต่คำนวณค่าความต้านทานอีกเล็กน้อย ก็จะได้วงจรไฮบริดอย่างสมบูรณ์ โดยทรานส์ไฮบริดทรานส์มิทชันเกน (TRANSHYBRIDGE TRANSMISSION GAIN) ถูกกำหนดโดย  $R_{VTX}$  และสัญญาณจะถูกส่งไปยังส่วนตัดต่อช่องสัญญาณ

นอกจากเป็นวงจรไฮบริดแล้ว ไอซีเบอร์ MC3419 ยังทำหน้าที่เป็น ซับสไครเบอร์ แคริเออร์ อีควิปเมนต์ ดังที่ได้กล่าวมาในตอนต้น ยังทำหน้าที่เป็นแหล่งจ่ายไฟเลี้ยงให้กับวงจรของโทรศัพท์ โดยใช้คาร์ลิงตันทรานซิสเตอร์ MJE271 และ MJE270 เพื่อช่วยให้สามารถจ่ายกระแสได้สูง และไอซี MC3419 ยังสามารถบอกถึงสถานะการวางหู / ยกหู หรือ สภาวะฮุคสวิทช์ (HOOK SWITCH status) ได้ คือสามารถเช็คสถานะลูปได้ด้วยตัวเอง โดยเปรียบเทียบจากการจ่ายกระแสและความต้านทานของลูปกับค่าความต้านทานที่ตั้งไว้

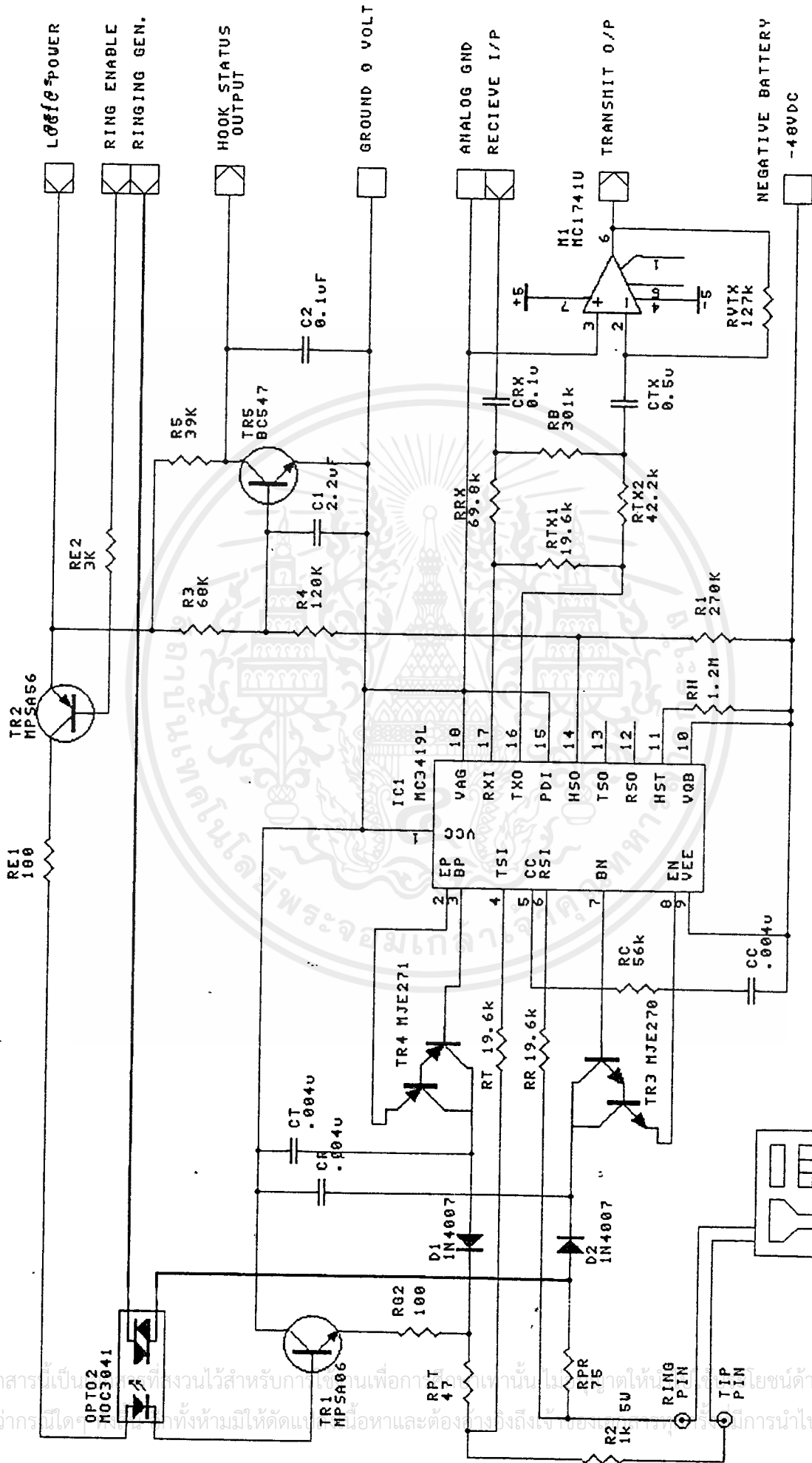
\* ตามวงจรเมื่อมีการวางหูโทรศัพท์ (ON HOOK) ไอซี MC3419 จะแสดงสถานะของฮุค (HOOK STATION) ออกมาเป็นค่าลอจิกหนึ่ง ในขณะที่จะมีกระแสไหลผ่านตัวต้านทาน  $R_{L1}$  และ  $R_{L2}$  เพียงเล็กน้อย ค่าแรงดันตกคร่อมคู่สายประมาณ 48 โวลต์ แต่ถ้ามีการยกหูโทรศัพท์เกิดขึ้น ไอซี MC3419 จะทำการจ่ายกระแสให้กับคู่สาย ซึ่งกระแสจะถูกขับโดยทรานซิสเตอร์คาร์ลิงตัน (DARLINGTON TRANSISTOR) เพื่อให้กระแสมีค่ามากพอที่เครื่องลูกจะสามารถทำงานได้ ค่าแรงดันตกคร่อมคู่สายในขณะนี้จะมีย่านค่าเฉลี่ยประมาณ 12 โวลต์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2.1

ส่วนการส่งสัญญาณริงกิ้ง (RINGING SIGNAL) ไปยังเครื่องลูกสามารถทำได้โดยให้ค่าลอจิกเข้าที่จุดริงอินาเบิล (RING ENABLE) ซึ่งเราใช้ทรานซิสเตอร์ควบคุมออกไปที่ไอซีเลเตอร์ในการส่งผ่านของสัญญาณริงกิ้ง ถ้าให้ลอจิกศูนย์ที่จุดริงอินาเบิล ก็จะเป็นการปล่อยให้สัญญาณริงกิ้งผ่านไปเครื่องลูกได้ แต่ถ้าให้ลอจิกหนึ่ง ก็จะเป็นการบังคับไม่ให้สัญญาณริงกิ้งผ่านไปเครื่องลูก

สำหรับการส่งสัญญาณให้หมั้น สัญญาณสายไม่ว่าง และสัญญาณเรียกกลับ เราจะนำสัญญาณที่ได้แต่ละสัญญาณมา AND กับสัญญาณควบคุมจาก Port C ของไอซี 8255 แล้วนำสัญญาณที่ได้จาก AND Gate ทั้งสามมา OR กัน การ AND และ OR กันนี้ เลือกใช้ไอซี 74LS54 เพียงตัวเดียวก็ทำงานได้หมด สัญญาณที่ได้ต้องนำมาลดทอนให้มีแรงดันเหมาะสมกับภาครับสัญญาณอนาล็อกของไอซี MC3419 การเชื่อมต่อที่จุดนี้ใช้รีเลย์เป็นตัวเลือกว่าจะให้สัญญาณ TONE หรือจากวงจรแปลงดิจิทัลเป็นอนาล็อกเข้าวงจรรับสัญญาณของความต้านทานไฮบริดก่อนเข้าชานาล็อก input ของไอซี MC3419 สำหรับการรับส่งสัญญาณจุดนี้ถ้าหากสัญญาณที่เข้ามามีมากหรือน้อยเกินไปเราสามารถปรับได้โดยการลดหรือเพิ่มค่าตัวต้านทาน  $R_{xx}$  และถ้าสัญญาณที่จะส่งออกจากชานาล็อก output จาก ไอซี MC3419 มีค่ามากหรือน้อยเกินไปอีก ก็สามารถทำการแก้ไขได้โดยการปรับค่า  $R_{xx}$  เช่นกัน ค่า  $R_{xx}$  และออปแอมป์ที่ต่ออยู่ทำให้เกิด Transmit output ส่งไป นั่นคือ  $R_{xx}$  นี้จะเป็นตัวกำหนด Transhybrid Transmission Gain และ  $R_{xx}$  จะเป็นตัวกำหนดค่า Transhybrid Reception Gain นั้นเอง



รูปที่ 4.1 วงจร SUBSCRIBER LOOP INTERFACE CIRCUIT

TELEPHONE SET

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ห้ามเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตให้  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ หากท่านมีข้อสงสัยหรือต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาติดต่อฝ่ายวิชาการ โทร. 02-214-9999

## 2. วงจรสร้างสัญญาณโทรศัพท์

สัญญาณต่าง ๆ ที่ใช้ในระบบโทรศัพท์ ประกอบด้วย

### 1. สัญญาณเรียก (Ringing Tone)

เป็นสัญญาณที่ใช้ในการบอกแก่ผู้ที่อยู่ปลายทาง ว่าขณะนี้ผู้ต้องการจะติดต่อด้วยการเรียกเข้ามาถึงโทรศัพท์เครื่องนั้น สัญญาณนี้จะเป็นสัญญาณไฟสลับที่มีขนาดประมาณ 100 โวลต์ 50 Hz โดยจะดัง 1 วินาที และดับ 4 วินาทีสลับกันไป จนกว่าจะมีผู้รับสาย หรือครบตามเวลาที่กำหนด

### 2. สัญญาณให้หมุน (Dial Tone)

เป็นสัญญาณที่ใช้บอกแก่ผู้เรียก เมื่อผู้เรียกยกหูโทรศัพท์เพื่อจะติดต่อไปยังคู่สายปลายทางให้หมุนหมายเลขที่ต้องการจะติดต่อนั้นได้ โดยจะเป็นสัญญาณไฟสลับขนาด 5 โวลต์ ความถี่ 400 Hz

### 3. สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone)

เป็นสัญญาณที่ใช้บอกแก่ผู้เรียก หลังจากที่ถูกผู้เรียกได้ทำการหมุนหมายเลขที่ต้องการติดต่อกับสายเรียบร้อยแล้ว ว่าขณะนี้คู่สายปลายทางที่ต้องการติดต่อกำลังใช้งานอยู่ จึงไม่สามารถติดต่อกับสายให้ได้ โดยจะเป็นสัญญาณไฟสลับขนาด 5 โวลต์ ความถี่ 400 Hz ดัง 0.5 วินาที และดับ 0.5 วินาที สลับกันไป

### 4. สัญญาณเรียกกลับ (Ringback Tone)

สัญญาณนี้จะเกิดขึ้นในลำดับเดียวกับสัญญาณไม่ว่าง แต่จะเป็นการแจ้งให้ผู้เรียกทราบว่าสามารถติดต่อกับคู่สายปลายทางได้และรอให้ผู้ที่อยู่ปลายทางทำการตอบรับสัญญาณเรียกนั้นอยู่ โดยจะเป็นสัญญาณไฟสลับ ขนาด 5 โวลต์ ความถี่ 400 Hz ดัง 1 วินาที และดับ 4 วินาที สลับกันไป เช่นเดียวกับสัญญาณเรียก

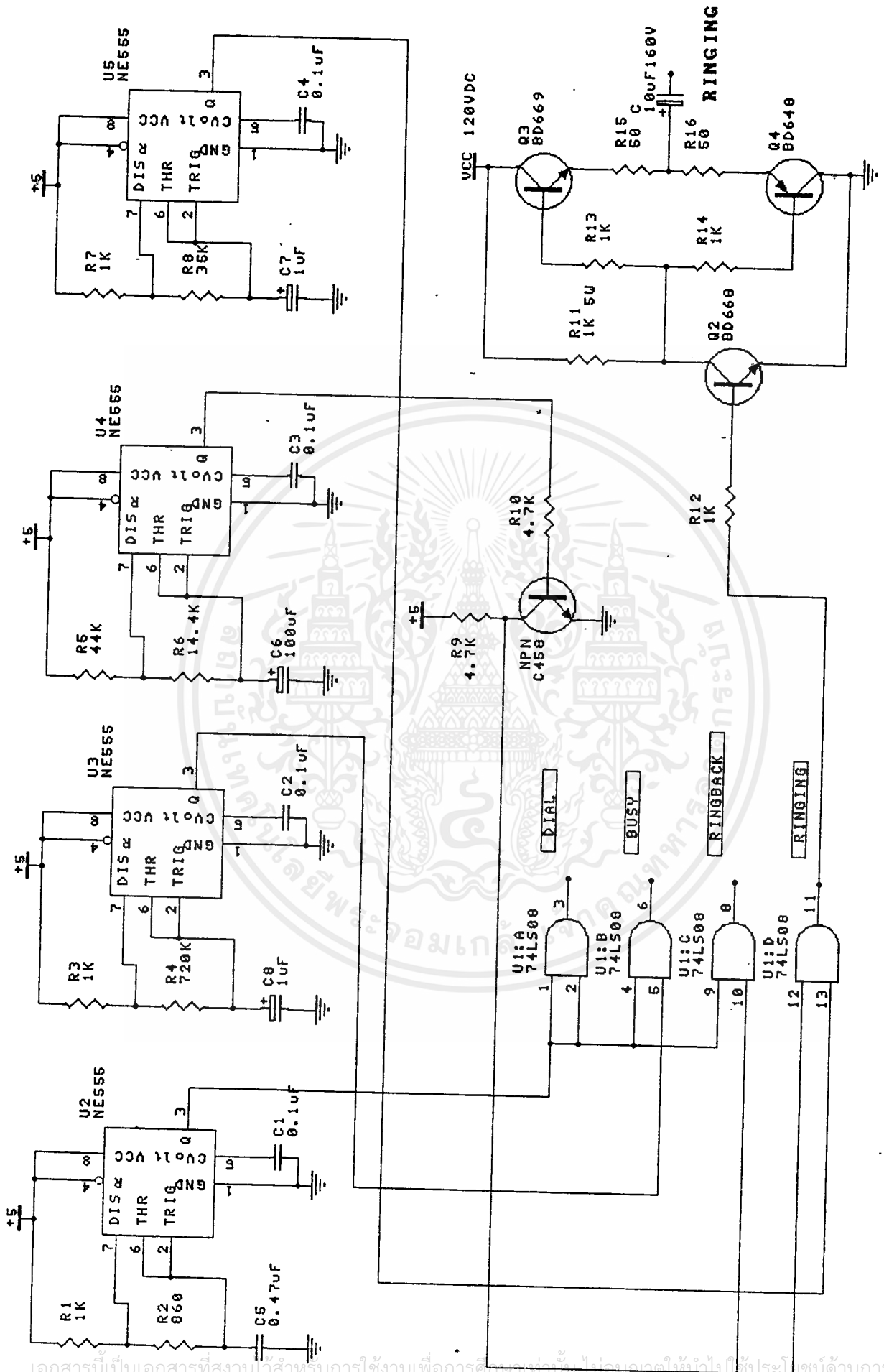
หลักการในการสร้างสัญญาณจะใช้ไอซี 556 เป็นตัวกำเนิดความถี่โดยมีหลักการคำนวณดังนี้

$$f = 1.44 / (R_a + 2 R_b) C$$

$$\text{DUTY CYCLE} = (R_a + R_b) / (R_a + 2 R_b)$$

การออกแบบทำการออกแบบโดยใช้ไอซี 556 สองตัว สร้างสัญญาณความถี่ 0.2Hz, 1Hz, 25Hz และ 400Hz และนำสัญญาณที่ได้มาควบคุมการผ่านโดยใช้ แอนด์เกต(AND GATE) 7408

เอกสารนี้จัดทำขึ้นเพื่อแจกจ่ายแก่บุคลากรในหน่วยงานที่เกี่ยวข้องในการดำเนินงานโครงการฯ เอกสารนี้จัดทำขึ้นโดยมีวัตถุประสงค์เพื่อแจกจ่ายแก่บุคลากรในหน่วยงานที่เกี่ยวข้องในการดำเนินงานโครงการฯ เอกสารนี้จัดทำขึ้นโดยมีวัตถุประสงค์เพื่อแจกจ่ายแก่บุคลากรในหน่วยงานที่เกี่ยวข้องในการดำเนินงานโครงการฯ



BERM

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งยังห้ามตัดแปรรูปเนื้อหาและข้อมูลข้างต้นออกจากรายการเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูปที่ 4.2 รูปแสดงวงจรสร้างสัญญาณโทรศัพท

วงจร 1 ชุด ( BOARD TONE )

ส่วนสัญญาณรบกวนนั้นต้องการให้มีศักดาสูงถึง 100 โวลต์ ดังนั้นการต่อใช้งานจะต้องต่อร่วมกับทรานซิสเตอร์กำลัง โดยทำการต่อแบบ คอมพลีเมนทารี (COMPLEMENTARY) เพื่อให้สามารถจ่ายกระแสได้มากกว่าการต่อแบบใช้ทรานซิสเตอร์กำลังเพียงตัวเดียว โดยใช้สัญญาณเข้าจากชุดสร้างสัญญาณ ( สัญญาณรบกวน ) และสัญญาณออกที่ได้นำไปต่อกับขา 4 ของ OPTO ISOLATER เบอร์ MOC 3040 บน BOARD SLIC ทุกบอร์ด

### 3. วงจรออสซิลเลเตอร์

วงจรออสซิลเลเตอร์ เป็นวงจรที่ใช้ในการกำเนิดความถี่ เพื่อกำหนดจังหวะการทำงานของส่วนส่งสัญญาณและความเร็วในส่ง-รับข้อมูล โดยจะสร้างสัญญาณพัลส์ที่มีค่าคงที่ออกมาตลอดเวลา จากการคำนวณความเร็วในการส่งข้อมูลและความถี่ในการส่งสัญญาณข้อมูล ปรากฏว่าต้องการใช้สัญญาณที่มีความถี่ 1.536 MHz และ 8 MHz ซึ่งสัญญาณความถี่ทั้งสอง สร้างได้จากการนำเอาความถี่ที่ได้จากออสซิลเลเตอร์ 18.432 MHz มาหารความถี่เพื่อให้ได้ค่าที่ต้องการ การหารความถี่ใช้ไอซีที่เป็นฟิลิปปอล และเกทต่าง ๆ มาประกอบกันเป็นวงจรดังรูป

รายละเอียดการทำงานของวงจรหารความถี่มีดังนี้

ออสซิลเลเตอร์กำเนิดสัญญาณความถี่ 18.432 MHz จากนั้นนำสัญญาณที่ได้ไปผ่านวงจรหารสอง ซึ่งใช้ไอซีที่เป็นฟิลิปปอลเบอร์ 74LS74 ซึ่งเป็นดีฟิลิปปอล ได้ความถี่ออกมาเป็น 9.216 MHz จากนั้นนำสัญญาณที่ได้ไปผ่านวงจรหาร 6 เพื่อให้ได้ความถี่ 1.536 MHz ตามที่ต้องการ ความถี่นี้จะใช้ในการกำหนดความเร็วในการส่งข้อมูลระหว่างคู่สายแต่ละคู่สาย

วงจรหาร 6 ประกอบขึ้นจากไอซีฟิลิปปอลเบอร์ 7493 ซึ่งภายในประกอบด้วย เจเค-ฟิลิปปอล 4 ตัว ดังนั้นเราจะต้องดัดแปลงเพื่อให้หาร 6 และให้ได้ Duty Cycle 50 % เมื่อได้สัญญาณความถี่ 1.536 MHz ออกจากวงจรหาร 6 แล้ว จะนำสัญญาณนี้ไปผ่านวงจรหาร 2 ตามด้วยวงจรหาร 6 และวงจรหาร 16 ตามลำดับ สุดท้ายจะได้ความถี่ 8 KHz ตามต้องการ

การออกแบบโดยส่วนนี้ทำการออกแบบแยกเป็นแผ่นวงจรหนึ่งชุด ( BOARD CLOCK )



#### 4. วงจรส่งสัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณ

วงจรส่งสัญญาณใช้ไอซีเบอร์ MC14400 ส่วนที่ทำหน้าที่กำหนดช่วงเวลาในการส่งข้อมูลของแต่ละช่องสัญญาณเลือกใช้อิซีเบอร์ MC14416 ซึ่งมีรายละเอียดทั้งหมดอยู่ในส่วนท้ายของรายงาน

ส่วนที่ทำหน้าที่ส่งสัญญาณ และกำหนดช่องสัญญาณ เป็นส่วนที่อยู่ถัดจากวงจรส่วนเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ ส่วนที่ทำหน้าที่ส่งและกำหนดช่องสัญญาณนี้ จะเป็นส่วนที่รับและส่งข้อมูลดิจิทัลระหว่างคู่สายแต่ละคู่ผ่านทางชุมสายโทรศัพท์ ดังรูปที่ ~~3.8~~  
4.4

#### 5. วงจรถอดรหัสสัญญาณ

ปัจจุบันนี้วงการโทรศัพท์ได้พัฒนาอย่างรวดเร็วมาก จากการใช้ระบบ Mechanic Relay จนถึงระบบ Common Control ซึ่งเป็นระบบกึ่ง Electronics และนั่นตัวเครื่องโทรศัพท์ (Telephone Set) ก็ได้รับการพัฒนาไปด้วย เพื่อให้ผู้ใช้มีความสะดวกสบายมากขึ้น

ระบบโทรศัพท์แบบกดปุ่มนั้น แทนที่จะทำการหมุนหน้าปัทม์ก็เปลี่ยนมาเป็นเพียงแต่กดปุ่มเท่านั้น การกดปุ่มก็เพื่อที่จะส่งสัญญาณความถี่ออกไป ซึ่งเรียกว่าเป็น Multifrequency Signal ประโยชน์ที่ได้รับก็คือ

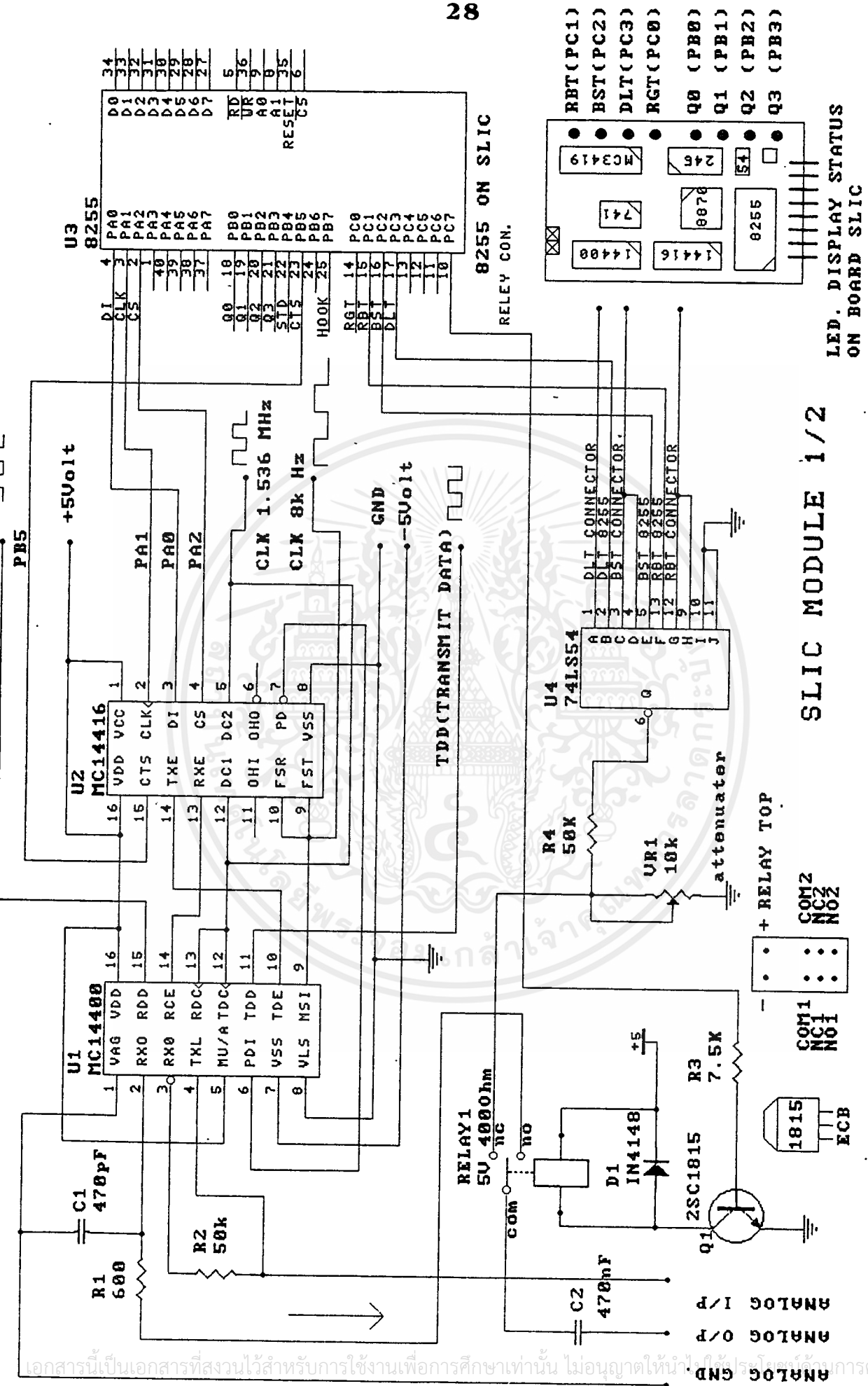
1. เวลาในการหมุนหน้าปัทม์น้อยลง
2. การกดปุ่มเลขหมายง่ายขึ้น
3. มีความผิดพลาดในการส่งเลขหมายน้อยลง
4. สามารถที่จะเพิ่มปุ่มอื่น ๆ เพื่อการใช้งานอย่างอื่นได้ด้วย
5. ใช้สัญญาณความถี่ระดับเดียวกับคลื่นเสียง

เดิมนั้น การออกแบบวงจรถอดรหัสความถี่ของโทรศัพท์ มักใช้อิซีจำนวนวงเฟสล็อกคูปซึ่งเกิดปัญหามาก เช่น เรื่องของความถี่ที่เปลี่ยนแปลงไป การปรับแต่งวงจร ขนาดของวงจรที่ใหญ่ เพราะใช้อิซีจำนวนมาก ปัจจุบันเนื่องจากความก้าวหน้าทางการผลิตไอซี จึงมีไอซีสำเร็จรูปให้เลือกใช้ได้ง่ายและมีราคาถูก

ในการถอดรหัสความถี่จากโทรศัพท์ชนิดกดปุ่มเพื่อส่งไปให้ส่วนไมโครโปรเซสเซอร์ที่รานั้น เลือกใช้อิซีเบอร์ MT8870 ซึ่งเป็นไอซีถอดรหัสความถี่โทรศัพท์ (Integrated DTMF Receiver) ซึ่งหมายถึงการแปลงสัญญาณความถี่ ซึ่งเกิดจากการกดปุ่มตัวเลขของโทรศัพท์ชนิดกดปุ่ม (ชนิด Tone หรือ DTMF) ให้เป็นระบบตัวเลขทางดิจิทัล ซึ่งใช้อิซี MT8870 แปลงความถี่จากการกดปุ่มหมายเลขโทรศัพท์ให้เป็นเลขฐานสองขนาด 4 บิตแบบ BCD ต่อเข้า Port B ของ

เอกสาร 82555 ตามวงจรรูปที่ ~~3.8~~ 4.4 ใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

RDD (RECEIVE DATA)



SLIC MODULE 1/2

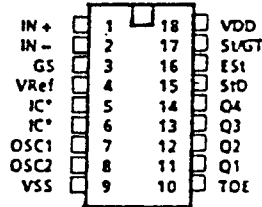
LED. DISPLAY STATUS ON BOARD SLIC

BERM

20

รูปที่ 4.4 รูปวงจรสัมพันธ์สัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณ

## Pin Connections



Connected to VSS

## Ordering Information

MT8870BE/MT8870BE-1 Plastic DIP  
 MT8870BC/MT8870BC-1 Cerdip  
 -40°C to +85°C

## รูปที่ 4.5 รูปแสดงรายละเอียดของขา MT8870

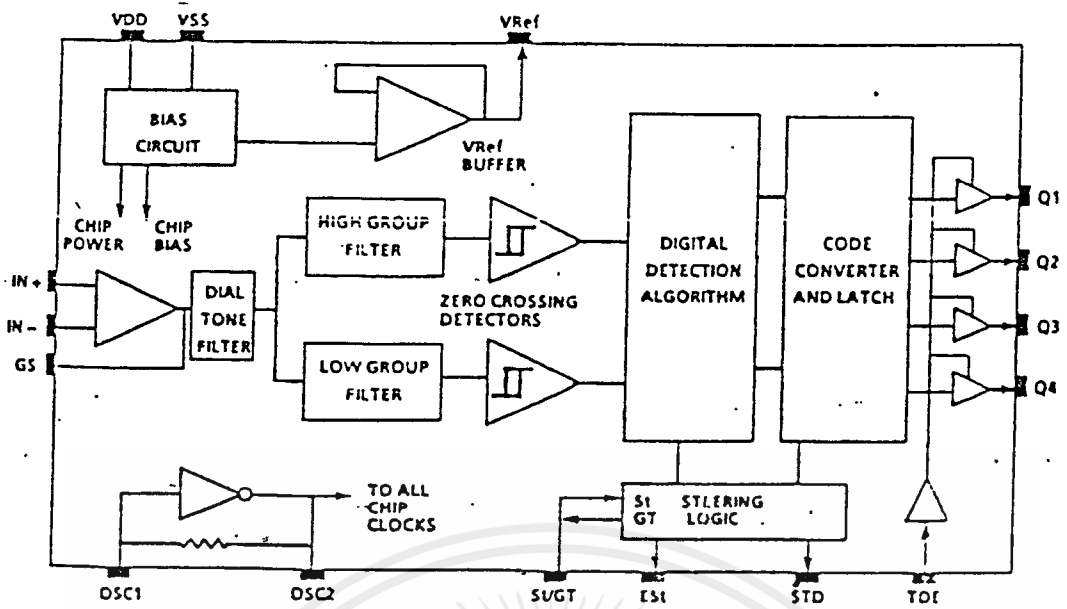
## คุณสมบัติของ MT8870

1. เป็นตัวรับและถอดรหัสความถี่ (DTMF Receiver)
2. กินไฟน้อย ใช้ไฟเลี้ยงระดับเดียวกับ TTL
3. สามารถตั้งอัตราขยายภายในตัวไอซีได้
4. สามารถปรับการ์ดไทม์ (Guard Time) ได้
5. เป็นไอซีมีคุณภาพสูง

## การนำ MT8870 ไปใช้งาน

1. เครื่องป้องกันโทรศัพท์ทางไกล
2. ใช้งานเกี่ยวกับเครดิตการ์ด
3. นำไปใช้งานด้านรีโมทคอนโทรล
4. ใช้งานร่วมกับคอมพิวเตอร์
5. ใช้ในเครื่องชุมสายขนาดเล็ก หรือพีเอบีเอ็กซ์ (PABX)
6. ใช้กับงานทางด้านโทรศัพท์ทั่วไป
7. ใช้กับเครื่องกันขโมย
8. การควบคุมอุปกรณ์ทางโทรศัพท์

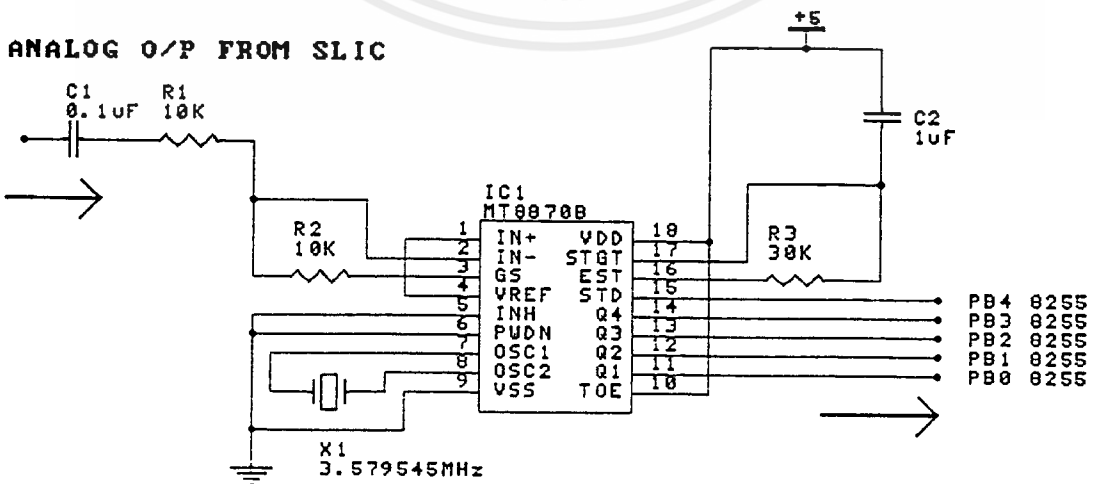
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.6 รูปแสดงโครงสร้างภายในของ MT8870

ภายใน MT8870 ประกอบด้วยส่วนสำคัญ 5 ส่วน คือ

1. ภาคกรองความถี่ (Filter section)
2. ภาคถอดรหัส (Decoder section)
3. ภาคตรวจสอบสัญญาณ (Steering circuit)
4. ภาคขยายสัญญาณความแตกต่าง (Differential input)
5. ภาคกำเนิดความถี่ (Oscillator)



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ 4.7 รูปแสดงวงจรที่ใช้กันเบื้องต้นของ MT8870 มาไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ขั้นตอนการทำงาน

- A) ตรวจสอบความถี่เข้ามา แต่คาบเวลาไม่ถูกต้อง เอาท์พุทไม่เปลี่ยน
- B) ความถี่  $n$  ถูกตรวจพบและมีคาบเวลาที่ถูกต้อง ความถี่ถูกถอดรหัสและแลตซ์ไว้ที่เอาท์พุท
- C) จบความถี่  $n$  ช่วงห่างถูกต้อง เอาท์พุทยังคงแลตซ์อยู่จนกว่าจะได้รับความถี่ที่ถูกต้องใหม่
- D) เอาท์พุทเปลี่ยนเป็นไฮอิมพีแดนซ์
- E) ความถี่  $n+1$  ถูกตรวจพบ คาบเวลาถูกต้อง ความถี่ถูกถอดรหัสและแลตซ์ไว้
- F) ความถี่  $n+1$  หายไป ช่วงห่างไม่ถูกต้อง เอาท์พุทยังคงแลตซ์อยู่
- G) จบความถี่  $n+1$  ช่วงห่างถูกต้อง เอาท์พุทยังคงแลตซ์อยู่จนถึงความถี่ใหม่ที่ถูกต้อง

## 6. วงจรสวิตช์พาท (Switch Path Circuit)

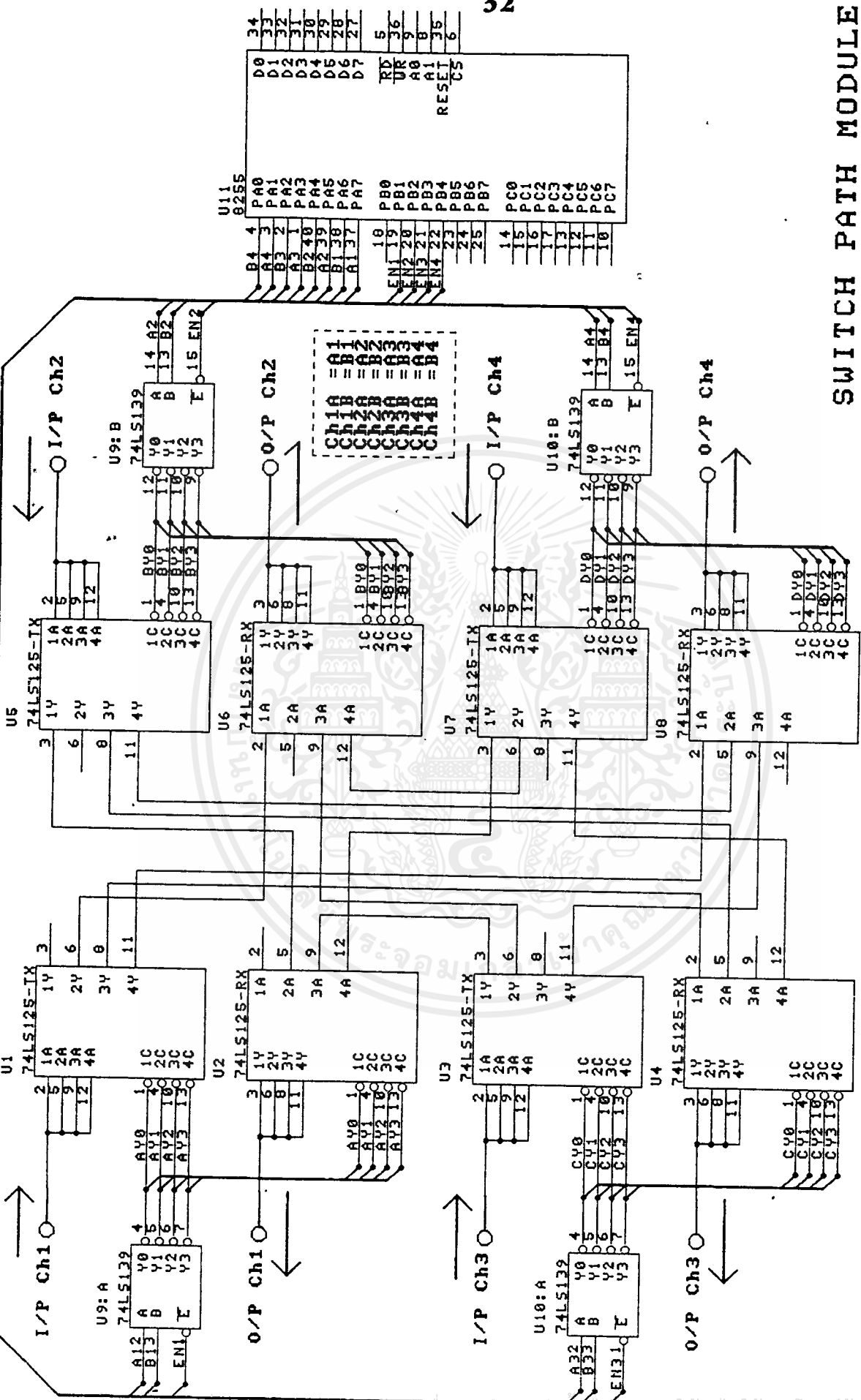
วงจรเสียงพูดผ่านของชุมสายโทรศัพท์สาขาที่พัฒนาขึ้นนี้ มีโครงสร้างเหมือนกับครอสพอยท์ สวิตชิง (Crosspoint Switching) ซึ่งมีขนาด 4 ทางเข้า (Inlet) และ 4 ทางออก (Output) ซึ่งง่ายต่อการออกแบบวงจรควบคุม เนื่องจากสัญญาณที่ผ่านวงจรสวิตช์พาทนี้ เป็นสัญญาณดิจิทัล จึงเลือกใช้ไอซีเบอร์ 74LS125 ซึ่งทำหน้าที่เลือกการติดต่อกับคู่สายที่ต้องการ โดยควบคุมสัญญาณจากไอซีเบอร์ 74LS139 คุณสมบัติของวงจรเสียงพูดผ่านมีดังนี้

- ต่อให้สัญญาณดิจิทัลผ่านได้พร้อมกัน 4 คู่สาย
- ไม่เกิดการต่อซ้อน (Crosstalk) อย่างแน่นอน
- ติดต่อกันแบบ 2 ทิศทาง
- การควบคุมการติดต่อทำได้ง่าย โดยควบคุมการตัดต่อจากชุดควบคุมผ่านไอซี 8255

การออกแบบวงจรส่วนนี้ออกแบบแยกเป็นแผ่นวงจรหนึ่งแผ่นเพื่อง่ายต่อการออกแบบและการทดสอบแยกเป็นส่วน การทำงานใช้ไอซี 8255 หนึ่งตัวทำหน้าที่อินเตอร์เฟสกับไมโครคอนโทรลเลอร์ เพื่อควบคุมการติดต่อผ่านทางโปรแกรม

SWITCH PATH MODULE

BERM



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่าการณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงหรือทำซ้ำเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

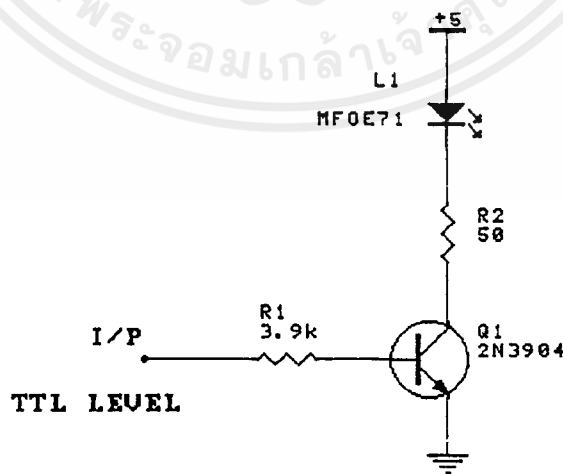
รูปที่ 4.8 ูแสดงวงจรสวิตช์ผ่าน

## 7. วงจรส่วนเชื่อมต่อกับสายไฟเบอร์ออปติก

### 7.1 วงจรส่งสัญญาณ

สัญญาณที่ได้จากการผ่านวงจรแปลงสัญญาณและวงจรจัดช่องสัญญาณจะเป็นสัญญาณดิจิทัลที่มีความถี่ประมาณ 1.536 MHz เพราะฉะนั้นจะต้องการวงจรส่งสัญญาณที่สามารถตอบสนองย่านความถี่ขนาดนี้ได้ ซึ่งสำหรับวงจรประเภทนี้สามารถออกแบบหรือนำมาใช้ได้โดยไม่ต้องขากนัก ไม่ต้องการวงจรมอดูเลชันที่ยุ่งยากเหมือนกับการมัลติเพล็กซ์แบบ FDM สำหรับในโครงการชิ้นนี้จะทดลองใช้วงจรขับ LED พื้นฐานแบบง่าย ๆ เป็นวงจรส่งสัญญาณแสง ทั้งนี้เพื่อจะดูหลักการทํางานและดูศึกษาภาพของการส่งข้อมูลในรูปแบบแสงผ่านสายใยแก้วนำแสงเท่านั้น หากต้องการนำไปใช้งานจริง ๆ จะต้องใช้วงจรขับเลเซอร์และอุปกรณ์ประเภท Laser Injection แทนซึ่งเทคโนโลยีทางด้านนี้ได้พัฒนาก้าวหน้าไกลไปมากสามารถรองรับการส่งข้อมูลในระดับนี้ได้เป็นอย่างดี

สำหรับวงจรตัวอย่างดังแสดงในรูปที่ 4.15 สัญญาณข้อมูล 0,1 จะเข้าไปทำการไบอัสทรานซิสเตอร์ 2N3904 ส่งผลไปขับ LED MFOE71 ให้เปล่งแสงออกมาตามจังหวะของข้อมูลส่งเข้าไปตามเส้นใยนำแสง



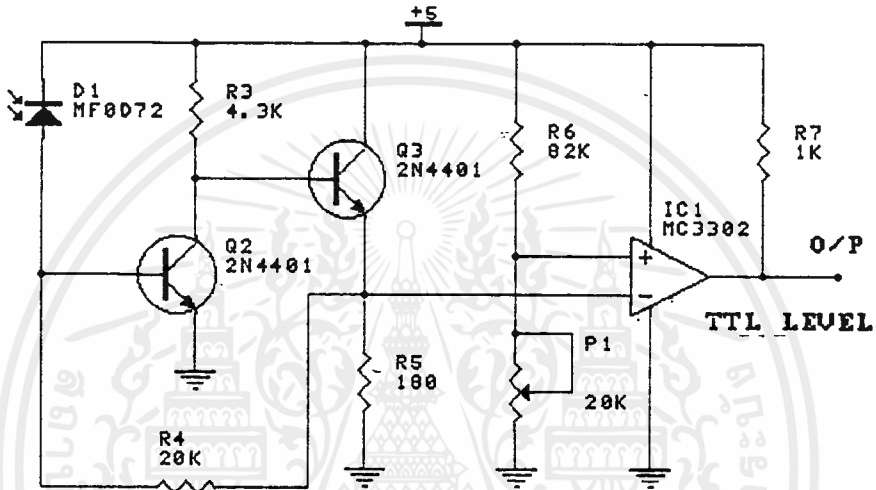
รูปที่ 4.9 วงจรขับ LED สำหรับวงจรส่งสัญญาณ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

7.2 วงจรรับสัญญาณแสง

ใช้อุปกรณ์ Photo Detector เป็นตัวรับสัญญาณแสงจากสายใยนำแสงผ่านวงจรขยายกระแสและวงจรเปรียบเทียบระดับสัญญาณก็จะได้สัญญาณเอาต์พุตออกมา ในรูปสัญญาณดิจิทัล 1,0 stream ตามที่ต้องการ วงจรส่วนรับดังแสดงในรูปที่ 4.16

FIBER OPTIC



รูปที่ 4.10 วงจรรับสัญญาณแสง

การออกแบบและการต่อวงจรทั้งหมดเข้าด้วยกัน

การออกแบบแผ่นวงจร

ทำการออกแบบวงจรส่วนเชื่อมต่อคู่สายโทรศัณท์, วงจรส่งสัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณ, วงจรถอดรหัสสัญญาณ, วงจรเลือกสัญญาณโทรศัณท์, วงจรรีเลย์, วงจรแสดงสถานะการเลือกผ่านสัญญาณโทรศัณท์ และแสดงผลการถอดรหัสสัญญาณการกดปุ่ม เป็นแผ่นวงจรเดียวกันดังรูปที่ 1 ในภาคผนวก ส่วนวงจรสร้างสัญญาณโทรศัณท์, วงจรออสซิลเลเตอร์, วงจรสวิตซ์นาซ ( Switch Path Circuit), วงจรส่วนเชื่อมต่อกับสายไฟเบอร์ออปติก ( วงจรรับสัญญาณแสง, วงจรส่ง-สัญญาณแสง ) ทำการออกแบบแยกเป็นส่วน ๆ ตามรูปที่ 2 และ 3 ในภาคผนวก

สำหรับส่วนติดต่อกับไมโครคอนโทรลเลอร์, วงจรถอด ADDRESS , วงจรส่วนขับสัญญาณ (บัฟเฟอร์) และ connector ที่ใช้ต่อกับวงจรอื่นได้ทำการออกแบบจัดวางอุปกรณ์บนแผ่นวงจรเอนกประสงค์ ดังรูปที่ 4 ในภาคผนวก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่ 5 ในภาคผนวก แสดงการต่อระบบทั้งหมดนั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 5

หลักการดำเนินงานของโปรแกรมระบบ

โปรแกรมของระบบทั้งหมดรวมอยู่ในโปรแกรมเดียวกัน แต่เพื่อให้ง่ายต่อการทำความเข้าใจ จึงจะแยกอธิบายโปรแกรมเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนติดต่อภายใน และส่วนติดต่อภายนอก

1. ส่วนติดต่อภายในชุมสาย สิ่งสำคัญที่สุดคือสถานะของโทรศัพท์ปัจจุบัน และสถานะที่ผ่านมาเพื่อการตรวจสอบและเปรียบเทียบแล้วใช้ในการตัดสินใจของซีพียู โดยในโครงการอื่นนี้เราจะให้เก็บสถานะปัจจุบันของโทรศัพท์ไว้ที่รีจิสเตอร์ใช้งานทั่วไป R0-R6 ในที่นี้เรามีโทรศัพท์ในแต่ละชุมสาย 3 เครื่อง จึงใช้แค่ R0-R2 เท่านั้น และเก็บสถานะเดิมของโทรศัพท์ไว้ที่หน่วยความจำภายในของซีพียู ตำแหน่งที่ 20-22H เก็บหมายเลขโทรศัพท์ 2 ตัวไว้ที่ตำแหน่ง 30-35H โดยแต่ละไบท์จะเก็บ 1 หมายเลขอันได้แก่ตำแหน่ง 30-31H, 32-33H, 34-35H ตามลำดับ

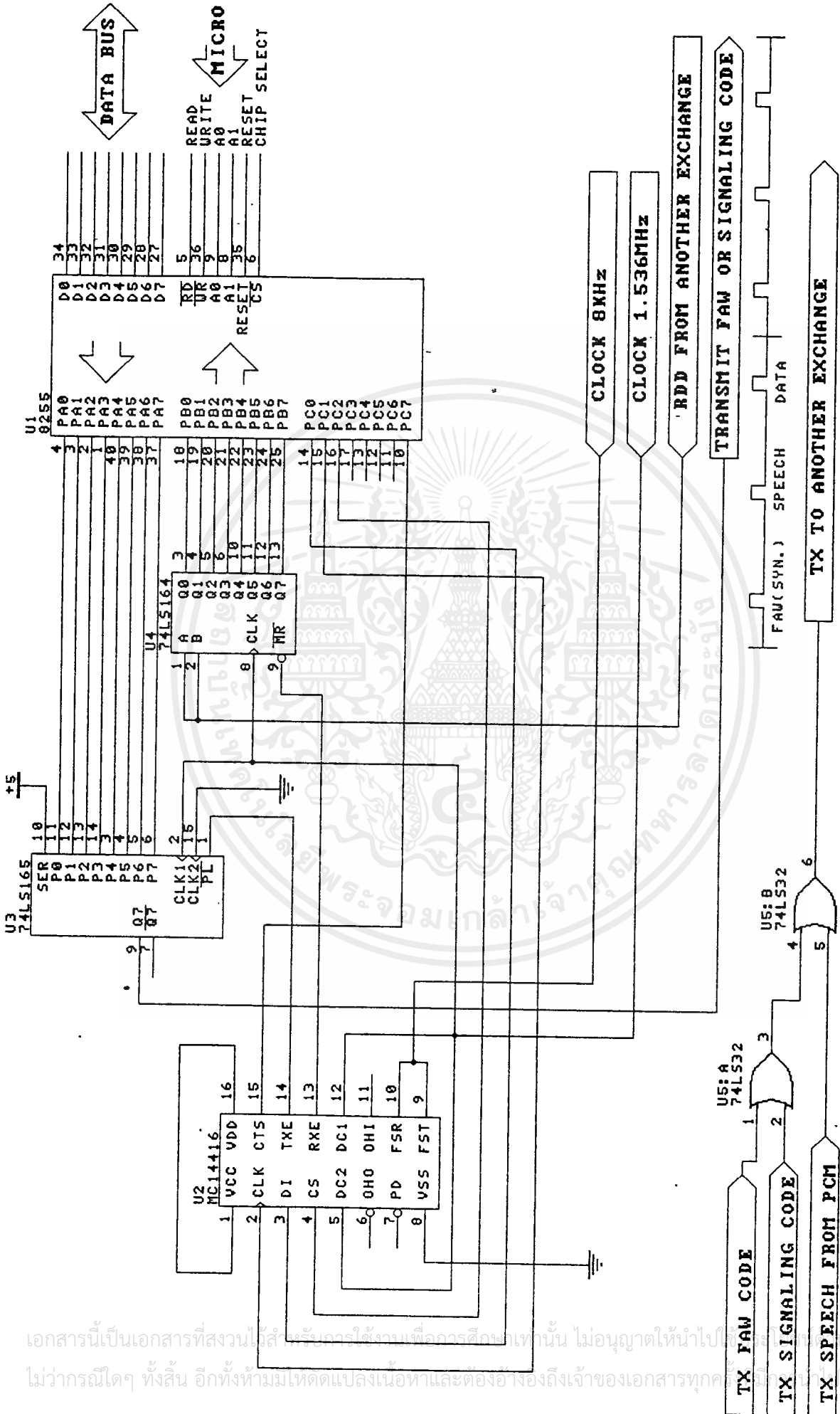
เมื่อเริ่มให้โปรแกรมทำงานจะทำการเซต PORT Input, Output ให้เหมาะกับการใช้งานของฟังก์ชันต่าง ๆ แล้วเริ่มทำการอ่านค่าสถานะโทรศัพท์เข้ามาเริ่มตรวจสอบสถานะการรอกหูวางหูถ้าวางหูอยู่ที่ทำการปิดสัญญาณที่จ่ายให้โทรศัพท์ทั้งหมด ทำการเคลียร์สถานะต่าง ๆ ให้นำพร้อมให้บริการโทรศัพท์เครื่องต่อไป แต่หากมีการรอกหูอยู่จะทำการตรวจสอบสถานะการกดหมายเลข หากมีการกดเลขครบ 2 ตัว ตามที่เราต้องการแล้วก็จะไปทำการบริการตัดสินใจติดต่อให้ แต่หากมีการกดหมายเลขไปเพียงหมายเลขเดียวก็แค่ทำการปิดสัญญาณเลข ๆ แต่ถ้าหากยังไม่กดหมายเลข แม้แต่ตัวเดียวก็จะทำการตรวจสอบว่าขณะนี้ว่าเป็นการรอกหูเพื่อจุดประสงค์อะไร ยกเนราะจะเรียกเครื่องอื่นหรือเพราะโดนเรียก โดยดูได้ที่สถานะ TALK ของโทรศัพท์ในหน่วยความจำของแต่ละเครื่อง ถ้าเป็นการรอกหูเพื่อเรียก ก็จะปล่อยสัญญาณให้หมุน (DIAL) ออกไปโดยในที่นี้ขอตกลงกันไว้ว่าหมายเลขที่กดตัวแรกจะมีค่าได้เฉพาะ 8 และ 9 เท่านั้น ถ้าหากมีการหมายเลขอื่น โทรศัพท์จะให้สัญญาณไม่ว่าง (BUSY) ออกไป เงื่อนไขมีอยู่ว่า หากต้องการติดต่อภายในชุมสาย ให้กด 8 ก่อน แต่ถ้าต้องการติดต่อภายนอกชุมสายก็ให้กดหมายเลข 9 ก่อน สำหรับหมายเลขที่ 2 เป็นหมายเลขของเครื่องโทรศัพท์ที่เราต้องการติดต่อ

ในบริการ ๆ ตัดต่อ ซึ่งผู้จะดึงค่าในหน่วยความจำออกมาทำการติดต่อโดยส่งไปที่ Port I/O ของ Switch Board ซึ่งส่วนนี้ต่ออยู่กับขา  $R_x$  และ  $T_x$  ของ SLIC อยู่แล้ว จึงทำให้สามารถติดต่อได้ การที่จะทำการติดต่อสำเร็จหรือไม่นั้น ซึ่งผู้ จะไปทำการตรวจสอบสถานะการรอกของทรานซิสต์เครื่องที่เราต้องการจะติดต่อด้วย หากวางหูอยู่ก็จะทำการให้สัญญาณที่ระบุได้ว่าสามารถติดต่อได้ และจะวนทำงานว่าจะตรวจสอบสถานะการรอกหูจึงจะทำการต่อช่องสัญญาณให้ และทำการตัดสัญญาณต่าง ๆ ออกทั้งหมด แต่หากเจอสถานะการรอกหูตั้งแต่แรกก็จะทำการเช็คว่าเป็นการรอกหูเพราะถูกเรียกหรือไม่ หากไม่ใช่ก็จะส่งสัญญาณให้หมุนไปที่ทรานซิสต์

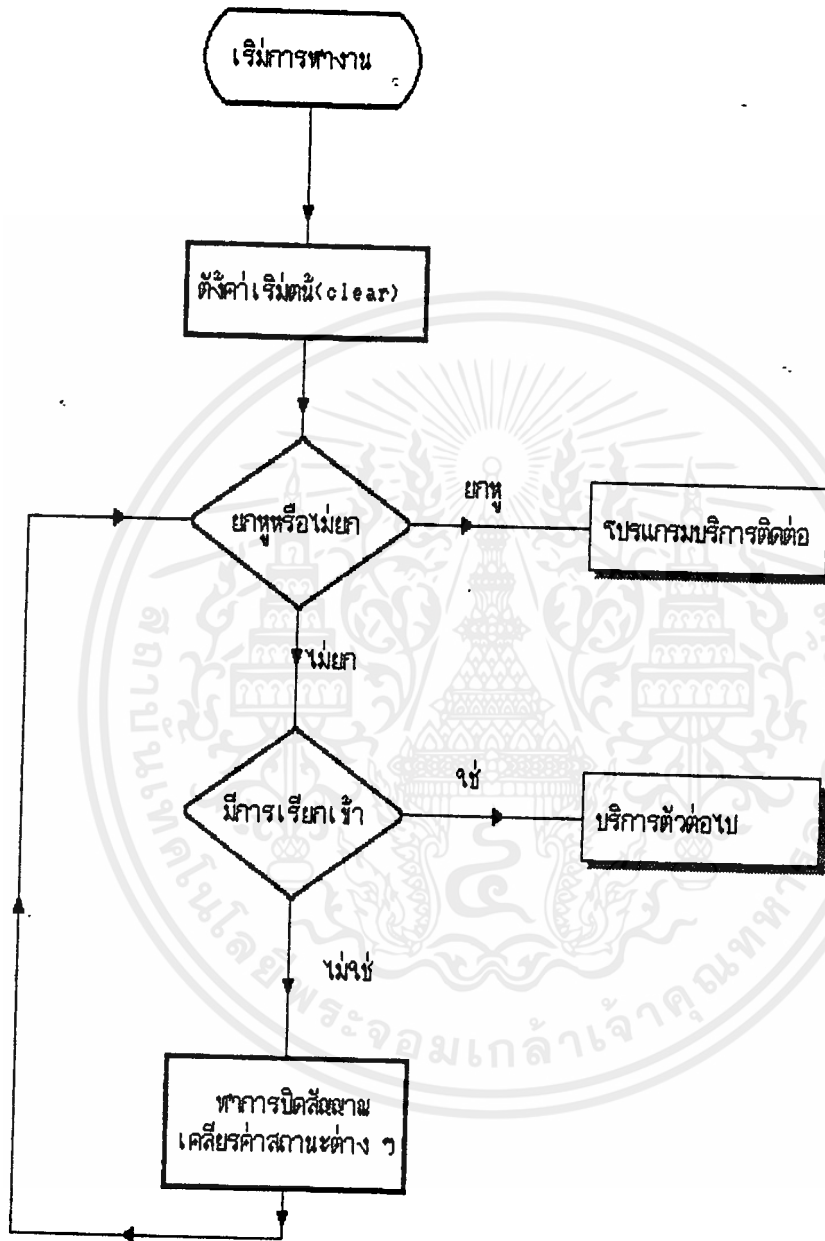
หลักการทํางานของโปรแกรมบริการสำหรับทรานซิสต์ทุกเครื่องก็จะเป็นดังนี้ โดยซึ่งผู้ก็จะทำการวนลูปตรวจสอบไปเรื่อย ๆ

## 2. ส่วนติดต่อภายนอกชุมสาย

สำหรับการติดต่อภายนอกชุมสายนั้น หลักการและสัญญาณต่าง ๆ ก็จะมีเหมือนกับการติดต่อภายในชุมสายทุกประการ แต่จะมีรายละเอียดปลีกย่อยอยู่ที่การมัลติเพล็กซ์ เพื่อให้คู่สายในแต่ละชุมสายสามารถติดต่อออกนอกชุมสายได้พร้อม ๆ กัน ซึ่งเราใช้ไอซีเบอร์ MC 14416 เป็นตัวควบคุม และสั่งงานโดยการเขียนโปรแกรมมาควบคุมให้แต่ละคู่สายส่งข้อมูลได้ในแต่ละ TIME SLOT อย่างถูกต้อง และในการส่งเนื่องจากจะต้องทำการส่งสถานะของทรานซิสต์ และส่งสัญญาณส่วนหัว (FAW) ไปด้วยเพื่อให้ฝั่งตรงข้ามสามารถตรวจเช็คความถูกต้องและสถานะทรานซิสต์ได้ จึงจำเป็นต้องทำการโปรแกรมในส่วนนี้ให้สอดคล้องด้วยโดยให้ FAW เป็น TIME SLOT ที่ 1 และสัญญาณของ SIGNAL เป็น TIME SLOT ที่ 24 ส่วน TIME SLOT ที่ 2-23 เป็นช่องสัญญาณสำหรับส่งสัญญาณเสียงซึ่งเป็นดิจิตอลแล้ว



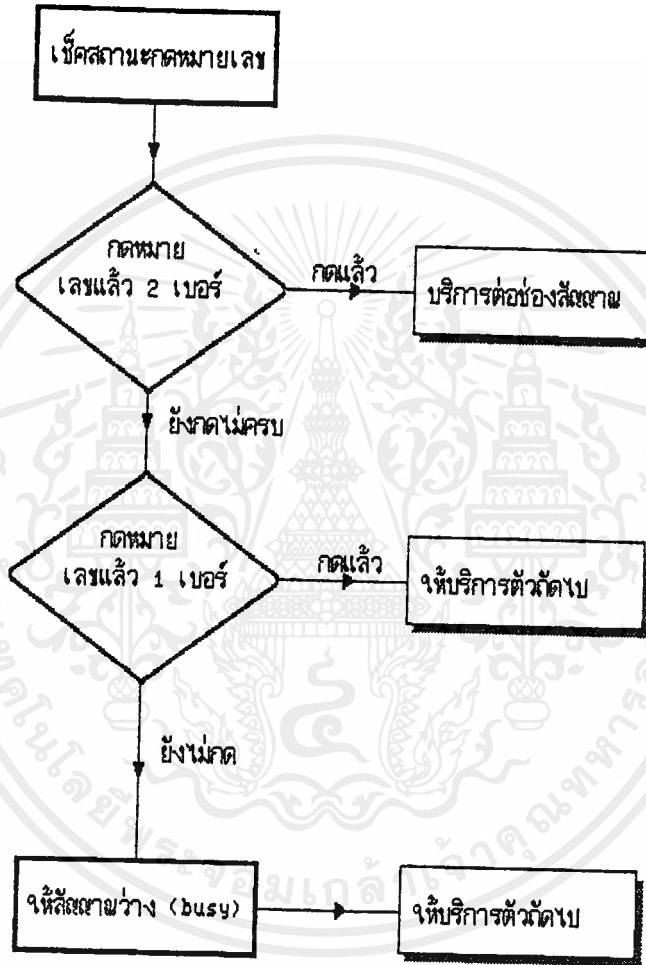
รูปร่างแสดงส่วนสร้างสัญญาณ FAW , SIGNAL CODE และการรวมสัญญาณเพื่อส่งระหว่างชุมสาย



รูปที่ 1 แผนผังการทำงานของระบบรวม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

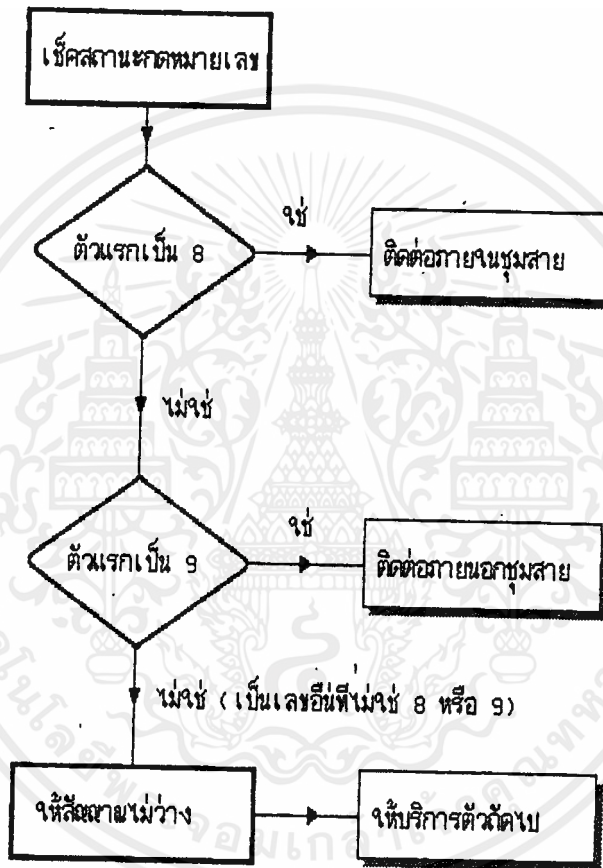
บริการติดต่อ



รูปที่ 2 ขั้นตอนการบริการติดต่อ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

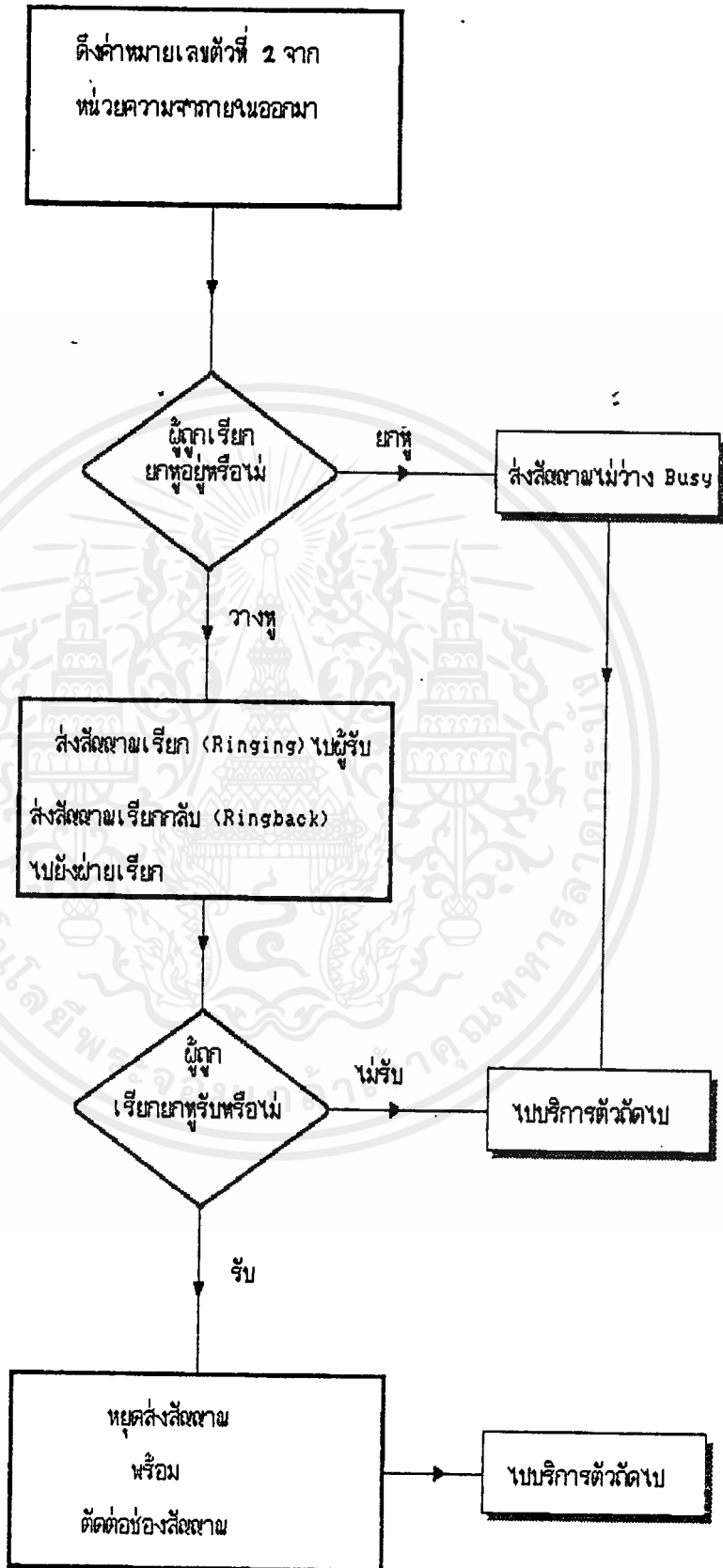
บริการต่อช่องสัญญาณ



รูปที่ 3 ผังบริการการต่อช่องสัญญาณ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บริการติดต่อภายในชมสหาย



บทที่ 6

การทดลองและผลจากการทดลอง

สำหรับการทดลองและผลจากการทดลองจะทำการแยกอธิบาย เป็นสองส่วนคือการทดสอบแยกแต่ละวงจรกับการทดลองรวมกันทั้งระบบ

การทดลองและผลจากการทดลองวงจรแยกแต่ละส่วน

1. ส่วนเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ (Subscriber Loop Interface Circuit, SLIC)

การทดลองในส่วนนี้ ซึ่งมีไอซีเบอร์ 3419L เป็นตัวหลัก หน้าที่ที่สำคัญคือจ่ายไฟให้โทรศัพท์ เช็คสภาวะขงหุ/วางหุ แยกสายรับ-ส่ง การจ่ายไฟให้โทรศัพท์นั้น สามารถเช็คได้จากการที่ยกหูขึ้นแล้วสามารถได้ยินเสียงครางและเมื่อเราส่งเสียงพูด เราก็จะได้ยินเสียงตัวเองด้วย การเช็คสภาวะขงหุ/วางหุ อาศัยผลการเช็คจากขาที่ 14 ของไอซี ซึ่งขณะวางหุจะวัดศักดาเทียบกับกราวด์ได้ประมาณ -15 โวลท์ ขณะขงหุจะวัดศักดาได้ประมาณ -0.8 โวลท์การจะทำให้ศักดาค่าเหล่านี้บอกสภาวะลวงจิกเพื่อติดต่อกับไมโครโปรเซสเซอร์ได้ คือ 0 และ 5 โวลท์ นั้น ก็โดยการต่อวงจรปรับระดับสัญญาณแบบกลับเฟสซึ่งในที่นี้ใช้วงจรสวิตช์แบบกลับเฟสธรรมดาโดยการนำเอาขา 14 ของไอซี BC 547 จะทำให้ได้ลวงจิก 1 ขณะวางหุ และลวงจิก 0 ขณะขงหุ และในส่วนของการแยกรับ(Receive) / ส่ง(Transmit)นั้น การทดสอบความสามารถในการรับก็โดยการลองป้อนสัญญาณโทรศัพท์ เช่น ไดอัลโทน เข้าทางสายรับ ถ้าขณะเราขงหุขึ้นฟัง เราสามารถได้ยินเสียงไดอัลโทน แสดงว่าภาครับนี้ใช้งานได้ ส่วนความสามารถในการส่ง ก็ตรวจสอบได้โดยการจับสัญญาณที่สายส่ง หรือที่เอาท์พุทของออปแอมป์ ถ้าขณะเราขงหุขึ้นพูด แล้วมีสัญญาณเสียงออกมาก็แสดงว่าภาคส่งนี้ใช้งานได้ ขนาดของเสียงที่ออกมา นี้ ปกติที่ขา 16 ซึ่งเป็นขาส่ง จะมีขนาดสัญญาณออกมาประมาณ 0.2-0.4 โวลท์ เราสามารถปรับอัตราขยายได้ โดยการปรับความต้านทานฟีดแบค (Feedback) ของออปแอมป์ โดยสัญญาณเอาท์พุทนี้จะต้องนำไปต่อเข้ากับวงจรส่งสัญญาณซึ่งต้องการสัญญาณขนาดสูงถึงประมาณ 4-6 โวลท์

ผลการทดลอง เป็นไปตามเป้าหมาย ทดลองโดยนำส่วนเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ของทั้งสองเครื่องมาติดต่อกัน โดยการต่อภาครับเข้ากับภาคส่งของอีกเครื่อง ในทำนองเดียวกัน ต่อภาคส่งเข้ากับภาครับของอีกเครื่องโดยตรง จะสามารถได้ยินเสียงพูดของอีกฝ่ายชัดเจน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2. ส่วนสร้างสัญญาณโทรศัพท์

ในส่วนของวงจรสร้างสัญญาณโทรศัพท์ ความถี่และ duty cycle (Duty cycle) ที่ต้องการ สามารถหาค่าของตัวต้านทานและตัวเก็บประจุได้จากสูตร ดังในบทที่ 4 แต่ผลที่ได้ออกมาถึงแม้จะไม่เท่ากับที่คำนวณพอดี คือมีความเบี่ยงเบนไปบ้าง แต่ก็สามารถนำมาใช้งานได้ โดยลองป้อนเข้าทางภาครับของส่วนเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ก็สามารถได้ยินเสียงดังชัดเจนที่ทุกสัญญาณ

ส่วนที่มีปัญหา คือ ในส่วนของวงจรขับสัญญาณเรียก ที่ต้องการขนาดถึง 100 โวลต์ โดยประมาณ การต่อวงจรใช้งานจึงใช้ทรานซิสเตอร์กำลังทำการต่อแบบคอมพลีเม้นทารี (Complementary) เพื่อการจ่ายกระแสสูง เนื่องจากศักดาสูงการต่อใช้งานจึงต้องการระมัดระวังอย่าให้เกิดความผิดพลาด เพราะการจ่ายสัญญาณในส่วนนี้จะทำโดยการอื่นาเบิลอุปกรณ์ออปโตไอโซเลเตอร์ (Opto Isolator) เบอร์ MOC3040 และผ่านสัญญาณไปต่อเข้ากับสายโทรศัพท์ทางสายริง (Ring) ซึ่งต่ออยู่กับไอซี 3419L ถ้าเกิดความผิดพลาด ศักดาสูงขนาดนี้อาจทำความเสียหายต่อไอซี 3419L ได้ เอาท์พุทที่ได้จากวงจรขับนี้ จะต้องผ่านตัวเก็บประจุซึ่งทนศักดาสูงก่อนที่จะผ่านมา ถึง MOC3040 เพื่อกรองไฟสัญญาณดีซีออก การปรับแต่งเพื่อให้ได้สัญญาณสูงตามต้องการสามารถกระทำได้ โดยการปรับแต่งที่ค่าความต้านทานต่าง ๆ เช่น ความต้านทานที่ใช้ไบอัสให้กับทรานซิสเตอร์ตัวหน้าสุด หรือ ความต้านทานที่ต่อกับขาอิมิตเตอร์ทางเอาท์พุท การเลือกค่าต้องเลือกให้ถูกต้องมิฉะนั้นจะทนกระแสไม่ได้ เนื่องจากใช้ไฟสูงมาก ถ้าสัญญาณยังต่ำไป อาทิเช่น 50 โวลต์ เสียงที่ได้ยินจะไม่ได้ยินเลย หรือขาดเป็นท้วง ๆ แต่เมื่อเพิ่มศักดาขึ้นอีกจนถึงค่า ๆ หนึ่งจะสามารถได้ยินเสียงสัญญาณเรียกชัดเจน

ผลการทดลอง เกิดปัญหาในเรื่องการกระพือมของสัญญาณ 100 โวลต์และการรบกวนวงจรอื่นจึงทำการแก้ไขโดยการ เพิ่มตัวเก็บประจุค่า 0.1 $\mu$ F คร่อมภาคจ่ายไฟ 100 โวลต์บนบอร์ด ชุมสายเพื่อการ Bypass สัญญาณรบกวน

## 3. วงจรออสซิลเลเตอร์

วงจรส่วนนี้ใช้ในการสร้างสัญญาณนาฬิกา เพื่อให้วงจรทั้งหมดทำงานได้ถูกต้องตามจังหวะเวลา ซึ่งในการสร้างวงจรนี้ใช้คริสตัลออสซิลเลเตอร์ความถี่ 18.432MHz และใช้วงจรหารทำการความถี่ให้ได้ค่าที่ต้องการ ซึ่งจากการสร้างและทดลองปรากฏว่าได้ผลดี ไม่เกิดปัญหาแต่อย่างใด

#### 4. วงจรสุ่มสัญญาณและกำหนดช่องสัญญาณ

วงจรส่วนนี้สร้างโดยใช้ไอซีที่ทำหน้าที่กำหนดช่องเวลาโดยตรง โดยไอซีที่ทำหน้าที่กำหนดช่องสัญญาณใช้เบอร์ MC14416 ซึ่งสามารถควบคุมช่องสัญญาณได้จากพอร์ทของ 8255 ซึ่งควบคุมจากไมโครโปรเซสเซอร์ ผลการทดลองและใช้งานปรากฏว่าสามารถกำหนดช่องสัญญาณในการรับและส่งข้อมูลได้ดี โดยการกำหนดช่องสัญญาณต้องมีการเขียนโปรแกรมประกอบซึ่งไม่พบปัญหาแต่อย่างใด

วงจรสุ่มสัญญาณใช้ไอซี MC14400 ซึ่งทำหน้าที่สุ่มสัญญาณอนาลอกเป็นสัญญาณดิจิทัล และรับสัญญาณดิจิทัลแล้วแปลงกลับเป็นสัญญาณอนาลอกรวมทั้งทำการคอมแพนดิงและกรองสัญญาณได้ในตัวเดียวกัน โดยถูกกำหนดช่องสัญญาณจากไอซีเบอร์ MC14416 ซึ่งผลการทดลอง ไม่สามารถใช้งานส่วนนี้ได้การตรวจเช็คก็เป็นไปได้ด้วยความยากลำบาก

#### 5. วงจรถอดรหัสสัญญาณ

การทดลองวงจรนี้ไม่ยุ่งยากนัก เนื่องจากประกอบไปด้วยอุปกรณ์ที่นำมาต่อเข้ากับไอซีที่ใช้ถอดรหัสความถี่โทรศัพท์ คือ ไอซีเบอร์ MT8870 เพียงไม่กี่ตัว การทดสอบการทำงานก็โดยการตรวจสอบที่ BCD เอาท์พุท ทั้ง 4 บิต ว่าเมื่อกดหมายเลขต่าง ๆ แล้ว ได้ผลดังตารางหรือไม่ อาทิเช่น ที่บิต  $Q_1$  จะมีสภาวะ "High" เมื่อกดปุ่มหมายเลข ๕ หรือ \* , A และ C เท่านั้น อีกทั้งต้องตรวจสอบการทำงานที่ขา STD ซึ่งจะ "High" เมื่อมีการกดปุ่ม เพื่อความสะดวกในการตรวจสอบจึงใช้แอลอีดีแสดงผลการทดลอง

ผลการทดลองเป็นไปตามต้องการทุกประการ

#### 6. วงจรสวิตช์พาท (Switch Path)

การทดลองวงจรนี้ ทดลองโดยใช้สัญญาณความถี่ประมาณ 1.536 MHz ต่อผ่านเข้าไปยังอินพุทของวงจรและวัดเอาท์พุทที่ได้ โดยในการทดลองต้องควบคุมวงจรนี้โดยใช้ 8255 ซึ่งควบคุมจากไมโครโปรเซสเซอร์ร่วมกับโปรแกรม ผลการทดลองวัดเอาท์พุทที่ได้ปรากฏว่าสัญญาณอินพุทและเอาท์พุทมีลักษณะเหมือนกัน นั่นแสดงว่าสามารถทำส่งผ่านสัญญาณดิจิทัลที่แทนสัญญาณเสียง ซึ่งถูกแปลงเป็นสัญญาณดิจิทัลแล้วได้ ( ความถี่ในการส่งข้อมูลเท่ากับ 1.536MHz )

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ขณะทำการทดลองโปรแกรมโศรรวม (ยังไม่ส่งข้อมูลจริง) จึงสร้างวงจรกำเนิดสัญญาณ ความถี่ 1Hz โดยใช้ออสซิลเลเตอร์ 555 ส่งจำลองแทนการส่งข้อมูล และมีส่วนแสดงผลแบบ LED แสดงสถานะการติดต่อสัญญาณและแทนค่าสัญญาณในการรับ ส่ง ข้อมูล

## 7. วงจรส่วนเชื่อมต่อกับสายไฟเบอร์ออปติก

การทดลองแยกเป็นภาคส่งสัญญาณกับภาครับสัญญาณ ดังนี้

### 7.1 ภาคส่งสัญญาณ

ทดลองส่งสัญญาณที่ความถี่ต่าง ๆ โดยใช้ LED เป็น Indicator ในการเช็คว่าจะสามารถส่งสัญญาณออกไปในรูปสัญญาณแสงได้หรือไม่ปรากฏว่าสามารถส่งสัญญาณได้ตรงตามความถี่ที่ป้อนเข้ามา

### 7.2 ภาครับสัญญาณ

จากการทดลองรับสัญญาณที่ส่งผ่านมาจากไฟเบอร์ออปติก ปรากฏว่ามีสัญญาณรบกวนเล็กน้อย แต่ยังสามารถแยกแยะออกได้ว่าเป็นข้อมูลที่ส่งมาจริง และพบว่าที่ความถี่ไม่สูงมากนักสามารถส่งสัญญาณได้ถูกต้องมีสัญญาณรบกวนเพียงเล็กน้อย แต่ในย่านความถี่ที่กำหนด (1.536 MHz) สามารถรับสัญญาณได้โดยมีสัญญาณรบกวนบ้าง หากสัญญาณที่รับได้มีการผิดเพี้ยนไปก็ให้ทำการปรับแต่งที่ตัวความต้านทานปรับค่าได้ที่มีความละเอียดสูง (trimpot) ที่อินพุทของวงจรเปรียบเทียบกับสามารถรับสัญญาณได้ตามต้องการ มีสัญญาณรบกวนเล็กน้อย แต่ไม่มีปัญหาตรงการ Delay ของสัญญาณค่อนข้างมาก

## 8. วงจรรับส่งข้อมูลระหว่างหุ่นสาย

การทดลองวงจรนี้ทำโดยการโปรแกรมกำหนดช่องสัญญาณรับ-ส่งข้อมูลและการส่งข้อมูลไป และทดลองรับข้อมูลที่ส่งไปแล้วเทียบกัน ผลปรากฏว่าข้อมูลที่รับได้ถูกต้องทุกประการ ทดลองส่งข้อมูลอื่น ๆ ได้ผลการทดลองเป็นที่พอใจ

### ผลการทดลองระบบรวมในส่วนการติดต่อภายในชุมสาย

สามารถให้ผลการทดลองเป็นไปตามจังหวะที่ต้องการโดยเริ่มจากเมื่อเราขงโทรศัพท์จะได้อินเสียงสัญญาณให้กดหมายเลข เมื่อกดหมายเลขแรกไปสัญญาณให้กดก็จะดับไป ทำการกดหมายเลขต่อไป หากกดตรงตามเงื่อนไขที่กำหนด ก็จะได้ยินเสียงไม่ว่างกลับมาหากโทรศัพท์เครื่องที่เราเรียกอยู่ในระหว่างการใช้งานอยู่ และจะได้รับสัญญาณเรียกกลับหากเครื่องที่ถูกเรียกว่าจากการใช้งาน ขณะเดียวกันก็จะมีสัญญาณเรียก (RINGING) ไปยังเครื่องที่ถูกเรียก จนกระทั่งมีการรับสายหรือขงหู สัญญาณต่างๆ จะถูกตัดไปหมด ซึ่งนี่ก็ทำการตัดต่อช่องสัญญาณให้สามารถสนทนากันได้

ปัญหาที่เจอในการรวมระบบเข้าด้วยกัน

1. เกิดการรบกวนสัญญาณเรียกกลับ (Ringback) เนื่องจากการวนรอบตัดต่อช่องสัญญาณ
2. การกระเพื่อมของสัญญาณเรียก (Ringing) ทำให้โทรศัพท์ระบบอิเล็กทรอนิกส์บางเครื่องไม่สามารถถอดสัญญาณ Ringing และให้สัญญาณกระดิ่งออกมาได้

3. เนื่องจากส่วนแปลงสัญญาณมีปัญหาและการต่อช่องสัญญาณก็ต้องทำผ่านส่วนนี้ด้วยทำให้คู่สนทนาไม่สามารถพูดคุยกันได้ถึงแม้จะได้ทำการต่อช่องสัญญาณให้แล้วก็ตาม ถ้าหากเราตัดส่วนแปลงสัญญาณออกไประบบก็ทำงานได้ตามปกติ คู่สนทนาก็สามารถพูดคุยกันได้ แต่ระบบก็จะกลายเป็นระบบอนาล็อกไปทันทีซึ่งผิดวัตถุประสงค์ แต่อย่างไรก็ตามแสดงว่าการทำงานติดต่อภายในชุมสายสามารถกระทำได้

บทที่ 7  
สรุปและวิจารณ์ผล

สำหรับระบบที่สร้างขึ้นประกอบด้วยขุมสาย 2 ขุมสาย และวงจรรีโมเตอร์เฟสโทรศัพท์ (SLIC) 3 เครื่อง รวมทั้งวงจรจ่ายไฟสำหรับโทรศัพท์ -48 โวลต์ สัญญาณเรียก RINGING ขนาด 100 โวลต์ ในการทดลองปรากฏว่าการติดต่อภายในขุมสายสามารถทำงานได้เป็นอย่างดี ไม่มีปัญหา แต่สำหรับการติดต่อภายนอกขุมสาย วงจรต่าง ๆ ที่เกี่ยวข้องสามารถทำงานได้ แต่หากนำมารวมกันอาจต้องมีการปรับแต่งทางด้าน Hardware และ Software เพิ่มเติมอีก ทั้งนี้ เป็นเพราะว่าขุมสายที่สร้างขึ้นยังคงใช้วงจร Oscillator ร่วมกันอยู่ ทำให้จังหวะการรับส่งไม่มีปัญหา แต่หากมีการใช้วงจร Oscillator แยกกันอย่างอิสระจะต้องใช้วงจรตรวจสอบสัญญาณซิงโครไนซ์และวงจรสร้างสัญญาณ Clock ขึ้นมาใหม่ให้ซิงโครไนซ์กับข้อมูลด้วย

วงจรที่ออกแบบมีขนาดค่อนข้างใหญ่ ในขุมสายใช้การ Wire Wrapping แทนการออกแบบลายวงจรนิมน์ (PCB) จึงมักจะเกิดปัญหาการลัดวงจรและความถี่รบกวนบางที่ซึ่งผู้ผู้ไม่สามารถถอดรหัสได้ จึงต้องทำการออกแบบวงจรถอดรหัสใหม่ดังได้แสดงรายละเอียดและเหตุผลไว้ในภาคผนวกแล้ว ซึ่งให้ผลเป็นที่น่าพอใจมาก

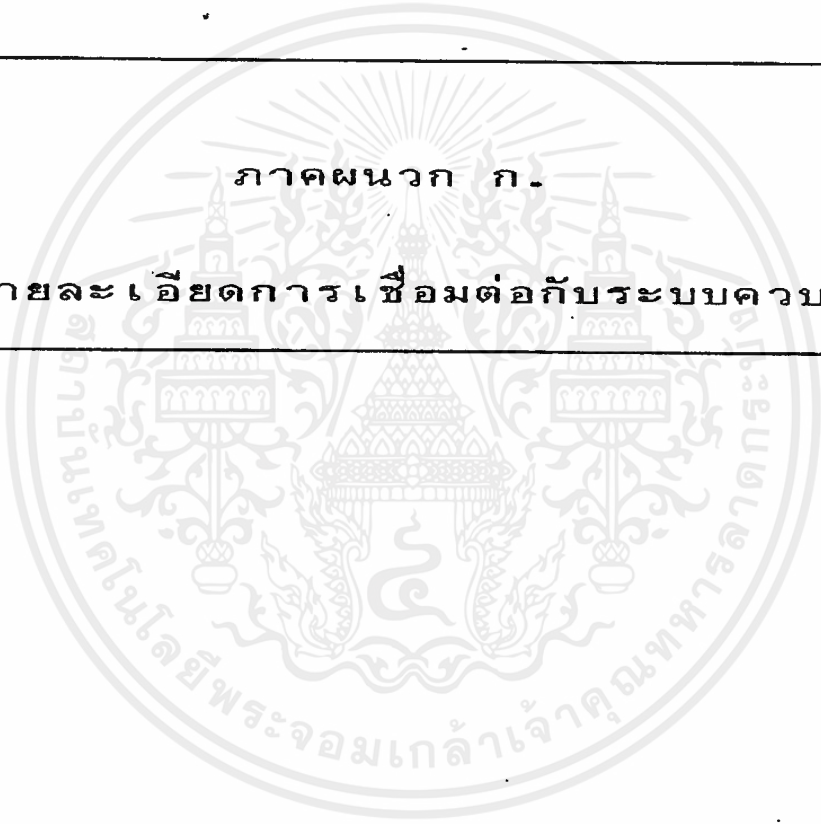
อนึ่งการใช้ไอซีสำเร็จรูปที่ออกแบบมาเฉพาะงานโทรศัพท์ทำให้ขนาดของขุมสายกระทัดรัดขึ้นมาก แต่ก็มีข้อเสียตรงที่ติดตามผลการทำงานระหว่างภาคต่าง ๆ ทำได้ยากมาก หากผลการทำงานออกมาไม่ตรงตามความต้องการ และถ้าภาคการงานย่อยภายในเสียหาย ไอซีทั้งตัวก็ใช้งานไม่ได้

## เอกสารอ้างอิง

1. MOTOROLA, "TELECOMMUNICATION DEVICE DATA" SERIES C ,THIRD PRINTING,  
MOTOROLA INC.,1989
2. MOTOROLA, "OPTO DEVICE" MOTOROLA INC., 1989
3. INTEL, "MCS-51 ARCHITECTURAL OVERVIEW" INTEL CORPORATION, 1987
4. ชัยบุรณ กังสเจียรณ, "ระบบโทรศัพท์แบบมัลติเพลกซ์สำหรับการสื่อสารด้วยเส้นใยแสง"  
วิทยานิพนธ์สำหรับปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิศวกรรมไฟฟ้า  
คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง  
ปีการศึกษา 2535
5. สุกษิณันท์ พรศิริกุล , "ลิกอิกนิตกับโทรศัพท์ ตอน 5-6" ,วารสารเซมิคอนดัคเตอร์  
อิเล็กทรอนิกส์, ซีเอ็ดดูเคชั่น,ฉบับที่ 124-125 มกราคม-มีนาคม พศ.2536
6. ปาริฉัตร ทรงสุรวาทย์ ,ปิยพงศ์ เผ่าวณิช,ปิยนุช ม่วงอัมพงค์, "โครงข่ายโทรศัพท์  
แบบดิจิทัลสำหรับเส้นใยนำแสง" วิทยานิพนธ์สำหรับปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขา  
วิศวกรรมอิเล็กทรอนิกส์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร  
ลาดกระบัง ปีการศึกษา 2535

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาคผนวก ก.  
รายละเอียดการเชื่อมต่อกับระบบควบคุม

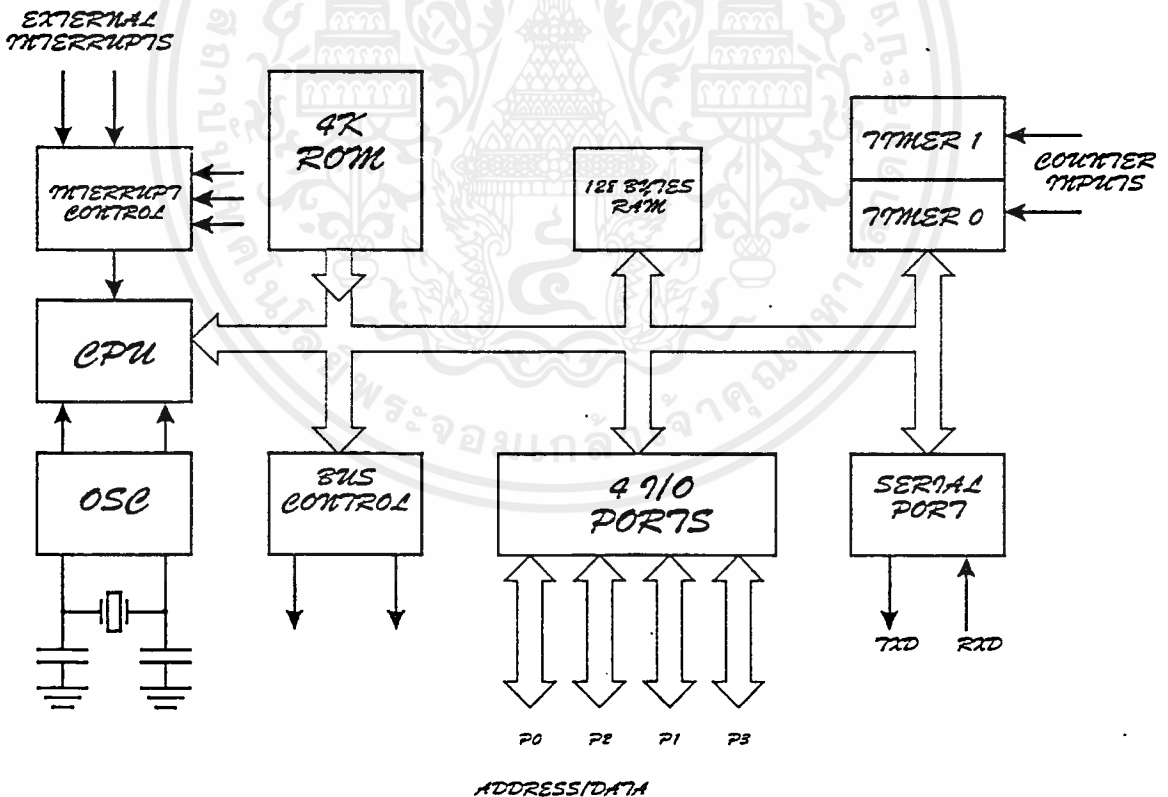


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ความรู้เบื้องต้นเกี่ยวกับ MCS-51

คุณสมบัติของ CPU ตระกูล MCS-51

- เป็น CPU ขนาด 8 บิต ซึ่งออกแบบมาเพื่อใช้กับงานควบคุมขนาดเล็ก
- สามารถกระทำคำสั่งแบบ Single-bit logic ได้
- อ่างหน่วยความจำได้ถึง 64 Kbyte + 64 Kbyte สำหรับทั้ง Program memory และ Data memory
- มีหน่วยความจำภายใน 4 Kbyte สำหรับ Program memory และ 128 Kbyte สำหรับ Data memory
- 8 บิต \* 4 Port I/O, 2 timer/counter, Full duplex UART
- 6 สัญญาณ Interrupt/ 5 Vector กับ 2 Priority levels
- On chip clock oscillator



รูปที่ 1 block diagram of the MCS-51

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

DEVICE	8051	8051AH	8052AH	80C51BH	80C52	83C51FA	83C51FB	83C152JA	83C152JC
ROMLESS VERSION	8031	8031AH	8032AH	80C31BH	80C32	80C51FA	80C51FB	80C152JA	80C152JC
EPROM VERSION		8751AH 8751BH	8752BH	87C51		87C51FA	87C51FB		
ROM byte	4K	4K	8K	4K	8K	8K	16K	3K	8K
RAM byte	128	128	256	128	256	256	256	256	256
8-bit I/O Port	4	4	4	4	4	4	4	5	5
16 bit TIMER/ COUNTER	2	2	3	2	3	3	3	2	2
UART	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Interrupt SOURCE/ VECTOR	6/5	6/5	8/6	6/5	8/6	14/7	14/7	19/11	19/11

**ตารางที่ 1 MCS-51 family of microcontrollers**

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หน่วยควบคุมและหน่วยคำนวณ

SPECIAL FUNCTION REGISTER

รีจิสเตอร์ฟังก์ชันพิเศษแต่ละตัวมีรายละเอียดของสิ่งเซปดังนี้

- แอดคิวมูเลเตอร์ (Accumulator)

มีขนาด 8 บิต คำสั่งส่วนใหญ่จะอ้างถึงรีจิสเตอร์ตัวนี้โดยถือค่าภายในเป็นตัวตั้งและรับค่าผลลัพธ์ที่ได้จากคำสั่งทางคณิตศาสตร์ เช่น บวก ลบ คูณ หาร เข้ามาเก็บไว้ในตัว ACC และมีความสามารถในการทำงานทางตรรก และใช้เป็นตัวกลางในการถ่ายเทข้อมูล เมื่อต้องการติดต่อกับอุปกรณ์ภายนอก และหน่วยความจำภายนอก รวมถึงการตรวจสอบตารางข้อมูลด้วย

- รีจิสเตอร์ B

มักจะใช้งานเมื่อทำคำสั่งการคูณและการหาร โดยใช้เป็นที่เก็บตัวคูณ หรือหาร และเป็นที่เก็บผลลัพธ์ตัวที่ 2 หลังการคูณ และเศษหลังการหาร

- รีจิสเตอร์แสดงสถานะโปรแกรม (PROGRAM STATUS WORD :PSW)

เป็นรีจิสเตอร์ที่ใช้ในการแสดงผลที่ได้หลังจากใช้คำสั่งต่าง ๆ และเป็นตัวเลือกรุ่นการทำงาน ของรีจิสเตอร์กลุ่มต่าง ๆ

- ตัวชี้สแตค (STACK POINTER :SP)

มีขนาด 8 บิต จะเพิ่มค่าขึ้นโดยอัตโนมัติเมื่อนำข้อมูลเก็บในหน่วยความจำระหว่างการใช้คำสั่ง PUSH และ CALL และจะลดค่าลงหลังจากที่ได้ถ่ายเทข้อมูลออกไปแล้ว โดยคำสั่ง POP และ RETURN เมื่อ Reset CPU แล้ว SP จะเริ่มที่ตำแหน่ง 07H ดังนั้น SP จะเริ่มบรรจุข้อมูลที่ตำแหน่ง 08H เป็นต้นไป

- ตัวชี้ข้อมูล (DATA POINTER :DPTR)

เป็นรีจิสเตอร์ขนาด 16 บิต ที่ประกอบด้วยไบท์สูง (DPH) และไบท์ต่ำ (DPL) ซึ่งเป็นรีจิสเตอร์ขนาด 8 บิต 2 ตัว ใช้งานได้อย่างอิสระหรือจะใช้รวมกันทั้ง 16 บิตก็ได้ ในการ INCREMENT หรือ DECREMENT เพื่อประโยชน์ในการใช้เป็นฐานของเลขในรีจิสเตอร์ ในการกระโดดโดยทางอ้อมในการใช้คำสั่งเกี่ยวกับตารางข้อมูล และที่ตำแหน่งของหน่วยความจำภายนอก

- พอร์ท 0 ถึง 3

รีจิสเตอร์ P0, P1, P2 และ P3 ของกลุ่มรีจิสเตอร์ฟังก์ชันพิเศษ จะเป็นรีจิสเตอร์ที่ใช้ในการคงค่าของพอร์ท 0, 1, 2, 3 ตามลำดับในขณะที่ใช้งาน

- บัฟเฟอร์ข้อมูลอนุกรม (SERIAL DATA BUFFER :SBUF)

แบ่งออกเป็นรีจิสเตอร์ 2 ตัว เป็นบัฟเฟอร์ในการส่งตัวหนึ่ง และรับตัวหนึ่ง เมื่อข้อมูลถ่ายเทเข้า SBUF จะทำการถ่ายเทเข้าบัฟเฟอร์ส่งซึ่งจะเป็นตัวถ่ายเทข้อมูลอนุกรม เมื่อข้อมูลย้ายออกจาก SBUF จะเป็นการรับข้อมูลจากตัวรับ

- รีจิสเตอร์ควบคุม (CONTROL REGISTER)

กลุ่มรีจิสเตอร์ฟังก์ชันพิเศษเช่น IP, IE, TMOD, TCON, SCON และ PCON จะประกอบด้วยบิตที่ใช้ในการควบคุม และแสดงสถานะของการทำงานในการ Interrupt ตัวตั้งเวลา/ตัวนับ และพอร์ทอนุกรม

## การจัดแบ่งตำแหน่งของ SFR

Symbol	Name	Address
ACC	Accumulator	0E0H
B	B Register	0F0H
PSW	Program Status Word	0D0H
SP	Stack Pointer	81H
DPTR	Data Pointer 2 Byte	
DPL	Low Byte	82H
DPH	High Byte	83H
P0	Port 0	80H
P1	Port 1	90H
P2	Port 2	0A0H
P3	Port 3	0B0H
IP	Interrupt Priority Control	0B8H
IE	Interrupt Enable Control	0A8H
TMOD	Timer/Counter Mode Control	89H
TCON	Timer/Counter Control	88H
TH0	Timer/Counter 0 High Byte	8CH
TL0	timer/Counter 0 Low Byte	8AH
TH1	Timer/Counter 1 High Byte	8DH
TL1	Timer/Counter 1 Low Byte	8BH
SCON	Serial Control	98H
SBUF	Serial Buffer	99H
PCON	Power Control	87H

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## หน่วยความจำ (MEMORY UNIT)

สถาปัตยกรรมของ MCS-51 ได้แบ่งหน่วยความจำมาให้บนชิป พร้อมทั้งสามารถที่จะขยายหน่วยความจำภายนอกได้ ซึ่งการแบ่งหน่วยความจำจะประกอบด้วย 4 ส่วนที่สำคัญคือ

- 256 ไบต์ เป็นหน่วยความจำข้อมูลภายใน
- 4 กิโลไบต์ เป็นหน่วยความจำโปรแกรม
- 64 กิโลไบต์ เป็นหน่วยความจำข้อมูลภายนอก
- 64 กิโลไบต์ เป็นหน่วยความจำโปรแกรมภายนอก

### หน่วยความจำข้อมูลภายใน

บริเวณล่างของแรม ตั้งแต่ตำแหน่งที่ 00H-1FH ประกอบด้วย 4 แบนด์ แต่ละแบนด์มีรีจิสเตอร์ 8 ตัว แบนด์เหล่านี้จะถูกเรียกใช้งานได้คราวละหนึ่งแบนด์เท่านั้นด้วยการกำหนดเริ่มแรกภายใน 2 บิตของรีจิสเตอร์ PSEN ที่จะเลือกใช้แบนด์ใดใน 4 แบนด์

ส่วนในบริเวณตั้งแต่ 20H ถึง 2FH จำนวน 16 ตำแหน่ง ๆ ละ 1 ไบต์ สามารถกำหนดแอดเดรสของแต่ละบิตได้

การอ่านโปรแกรม และการทำงานตามคำสั่งของโปรแกรมจะกระทำที่ส่วนนี้ด้วย การใช้ส่วนคณิตศาสตร์ และตรรกศาสตร์จะทำงานร่วมกับรีจิสเตอร์ A, B, PSW, SP, PC และ DPTR โดยที่ตัวแปรขนาดต่าง ๆ จะมีขนาด 8 บิต ที่มีลักษณะการทำงานทางคณิตศาสตร์เป็น บวก ลบ คูณ หาร ส่วนการทำงานทางตรรกศาสตร์ จะอยู่ในลักษณะของการ AND OR XOR รวมทั้งการเลื่อนและวนรอบบิต การเคลียร์ค่า การกลับค่า เป็นต้น หน่วยคณิตศาสตร์ และ ตรรกศาสตร์ ยังสามารถที่จะตัดสินใจในการให้กระโดดไปทำคำสั่งของโปรแกรมในส่วนอื่น ๆ ตามเงื่อนไขที่ตั้งขึ้น และยังแบ่งรีจิสเตอร์ชั่วคราวใช้สำหรับเป็นทางผ่านชั่วคราวของข้อมูลในการถ่ายเทข้อมูลภายในระบบอีกด้วย

สิ่งสำคัญในการทำงานของ MCS-51 คือ ความสามารถในการทำงานสำหรับข้อมูลขนาด 8 บิต และ 1 บิต การใช้งานในระดับบิตในการเซต เคลียร์ หรือกลับค่า การเคลื่อนย้าย การทดสอบ และใช้ในการคำนวณทางตรรกขนาด 1 บิต ความสามารถเช่นนี้เหมาะสำหรับงานควบคุมของสัญญาณเข้าและออกที่มีการคิด และออกแบบทางตรรกด้วยนิยัตติบูลีน ซึ่งปกติทำได้ลำบากสำหรับไมโครโปรเซสเซอร์ทั่ว ๆ ไป งานในลักษณะเช่นนี้จึงได้ชื่ออีกอย่างหนึ่งว่า ตัวประมวลผลบูลีน (BOOLEAN)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## หน่วยความจำภายนอก

แบ่งประเภทของการจัดการได้ 2 รูปแบบคือ

- การเข้าถึงหน่วยความจำโปรแกรมภายนอก
- การเข้าถึงหน่วยความจำข้อมูลภายนอก

การเข้าถึงหน่วยความจำโปรแกรมภายนอกจะใช้สัญญาณ PSEN แอคทีฟต่ำเป็นตัวควบคุมการอ่าน ส่วนการเข้าถึงหน่วยความจำข้อมูลภายนอกจะใช้สัญญาณ RD และ WR แอคทีฟต่ำเป็นตัวควบคุม

การเฟิร์มโปรแกรมภายนอกจะใช้ขาแอดเดรส 16 บิตเสมอ ส่วนการเข้าถึงหน่วยความจำข้อมูลสามารถใช้ได้ทั้ง 16 บิตแอดเดรส และ 8 บิตแอดเดรส

เมื่อใช้ 16 บิตแอดเดรส ไบท์สูงของค่าแอดเดรสจะส่งออกที่พอร์ท 2 และจะคงสถานะนั้นตลอดช่วงสถานะการอ่านและเขียน ตัวเลขของพอร์ท 2 ใน SFR จะต้องไม่ประกอบด้วยค่า 1 และค่าของข้อมูลใน SFR จะไม่มีการเซต ถ้าช่วงวัฏจักรการใช้หน่วยความจำภายนอกไม่มีการเข้าถึงข้อมูลในวัฏจักรต่อมา SFR ในพอร์ท 2 จะปรากฏค่าเดิมออกมาในวัฏจักรต่อมา

ถ้าใช้เป็น 8 บิตแอดเดรส ค่าใน SFR จะยังคงค่าเดิมที่พอร์ท 2 ตลอดช่วงวัฏจักรการใช้งาน หน่วยความจำภายนอก ซึ่งลักษณะนี้ จะเป็นการใช้งานด้านเพจของหน่วยความจำ

ในกรณีการใช้แอดเดรสไบท์ต่ำเป็นช่วงเวลาพัลส์ร่วมกับข้อมูลของพอร์ท 0 สัญญาณแอดเดรส และข้อมูลจะรับการเฟิร์มทั้ง 2 ตัวในพอร์ท 0 ให้เป็นบัฟเฟอร์ส่งข้อมูลออก ดังนั้นในระหว่างการใช้งานพอร์ท 0 จะไม่มีการรับกระแสเข้าจึงไม่จำเป็นต้องพูล์อัพจากภายนอก สัญญาณ ALE (Address Latch Enable) ก็จะใช้เป็นขาควบคุมการรับไบท์แอดเดรสเก็บไว้ภายนอก ซึ่งค่าแอดเดรสจะคงที่ ๆ ช่วงขอบขาลงของ ALE ดังนั้นในวัฏจักรการเขียนข้อมูลจะถูกเขียนออกไปที่ก่อนที่ WR จะแอคทีฟต่ำ ส่วนวัฏจักรการอ่านข้อมูลจะรับเข้ามาที่พอร์ท 0 ก่อนที่สโตรบการอ่านจะปรากฏเล็กน้อย และระหว่างการเข้าถึงหน่วยความจำภายนอก CPU จะส่งค่า 0FFH ออกมาเก็บไว้ที่พอร์ท 0 ของ SFR

## การเชื่อมต่อกับระบบไมโครโปรเซสเซอร์

ในส่วนนี้จะอธิบายวงจรที่ใช้ในการต่อไมโครโปรเซสเซอร์เพื่อการควบคุมระบบต่าง ๆ เป็นต้นว่า ส่วน SLIC ส่วนตัดต่อช่องสัญญาณ ส่วนเชื่อมต่อภายนอกขุมสาย เป็นต้น

สำหรับวงจรถอดรหัสสามารถทำได้หลายวิธี แล้วแต่ความต้องการและความสะดวกในการเชื่อมต่อ สำหรับในที่นี้จะแสดงให้เห็นหลักการถอดรหัส แอดเดรสเพื่อไปควบคุมขา CS (Chip select) ของไอซี 8255 ซึ่งเป็นตัวควบคุมการรับส่งข้อมูลระหว่างไมโครโปรเซสเซอร์กับทุกส่วนต่าง ๆ ของวงจรภายในขุมสายที่ต้องการควบคุมเพื่อจุดประสงค์ในการกำหนดจังหวะการควบคุมแต่ละส่วน

วิธีที่ 1 เป็นการถอดรหัสโดยตรงจากแอดเดรสของซีพียู (เบอร์ 80c32 คือจากพอร์ท 0 และ พอร์ท 2) การถอดรหัสแอดเดรสของ 8255 จะใช้ไอซีเบอร์ 74ls138 เป็นตัวเลือกช่วงแอดเดรสที่ต้องการ โดยทำงานร่วมกับไอซีเบอร์ 74ls373 ซึ่งทำหน้าที่ค้างสถานะแอดเดรสบัส ของซีพียูไว้ (เนื่องจาก ไอซีเบอร์ 80c32 จะใช้ชั่วคราวระหว่างแอดเดรสบัสและบัสข้อมูล จึงต้องใช้ไอซีค้างค่าสถานะเป็นตัวแยก แอดเดรสไบท์ค่าออกจากบัสข้อมูลโดยมีขา ALE เป็นตัวควบคุมการแยก) สำหรับขา A0, A1 ของ 8255 ต่อโดยตรงกับ 80c32 อยู่แล้ว รายละเอียดวงจรดังแสดงในรูปที่ 1

วิธีที่ 2 เป็นการถอดรหัสโดยการกำหนดแอดเดรสเอง แล้วส่งผ่านทางพอร์ท 3 ส่วนข้อมูลต่าง ๆ จะส่งผ่านทางพอร์ท 1 การส่งผ่านข้อมูลแต่ละครั้งจะมีการใช้คำสั่งสองจังหวะคือต้องให้แอดเดรสออกไปที่พอร์ท 3 ก่อนแล้วจึงส่งข้อมูลออกทางพอร์ท 1 ได้ วิธีการนี้จะทำให้เกิดความยุ่งยากในการเขียนโปรแกรมแต่สะดวกในการทำความเข้าใจและการตรวจสอบวงจรสำหรับผู้ที่ยังไม่สันทัดในการใช้งานไมโครโปรเซสเซอร์ และผลต่าง ๆ จะออกมาเหมือนกับวิธีแรก ทั้งความเร็วก็ไม่แตกต่างกันเลย สำหรับในรายงานฉบับนี้ก็ได้ทำการออกแบบวงจรถอดรหัสและการอ่านการเขียนผ่านพอร์ท I/O โดยวิธีนี้ไว้แล้วดังแสดงไว้ในรูปที่ 3

จากผลการทดลองใช้งานกับโปรแกรมจริงผลปรากฏว่าการถอดรหัสและการอ่านการเขียนเข้าออกพอร์ทสามารถให้ผลตรงตามความต้องการแต่ในที่นี้จะใช้วงจรที่ 2 เป็นวงจรใช้งานจริงเพราะสามารถตรวจสอบวงจรได้ง่ายเหมาะแก่การใช้งานกับวงจรควบคุมจำลองขนาดเล็ก เช่นดังโครงการงานชิ้นนี้

## หลักการทํางานของไมโครคอนโทรลเลอร์ในการควบคุมการเชื่อมต่อ

โดยหลักการทั่ว ๆ ไปชิพนี้ จะมองวงจร SLIC ของทรานซิสต์แต่ละเครื่องเสมือนเป็นหน่วยความจำข้อมูลภายในขนาด 1 ไบต์ โดยที่ขั้วสายสามารถติดตั้งทรานซิสต์ได้ทั้งหมด 22 เครื่อง แต่ในที่นี้เพื่อความประหยัดและความกระชับรัดของโครงการ จึงใช้ SLIC แค่ 3 เครื่อง ต่อ 1 ขั้วสาย การเขียนโปรแกรมควบคุมก็จะให้ควบคุมแค่ 3 เครื่องนี้เท่านั้น หากมีการขยายเป็น 22 เครื่อง ก็สามารถขยาย Hardware และปรับปรุง Software ได้อย่างสะดวก

สำหรับไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ 80c32 มีหน่วยความจำข้อมูลให้ใช้ได้ถึง 256 ไบต์ แต่จะกันตำแหน่ง 00h - 1fh ไว้สำหรับการใช้งานทั่วไปเสีย 4 Bank และส่วนบนตั้งแต่ 80h - ffh ไว้สำหรับ SFR. (Special Function Register) ดังนั้นสามารถใช้งานได้ตั้งแต่ 20h - 7fh แต่เนื่องจากจำนวนทรานซิสต์เรามีน้อยจึงจะใช้แค่แอดเดรสล่างเพียงแค่ไม่กี่ไบต์ ดังนี้

20h - 2fh	เป็นตารางสถานะของทรานซิสต์แต่ละเครื่อง
30h - 3fh	เป็นตารางเก็บหมายเลขเรียกของทรานซิสต์แต่ละเครื่อง
40h - 4fh	เป็นตารางเก็บสถานะการติดต่อ

หน้าที่ของตารางสถานะวงจรทรานซิสต์ จะเก็บสถานะต่าง ๆ ของ การใช้งานทรานซิสต์แต่ละเครื่อง ซึ่งเมื่อชิพนี้ ทำการบริการทรานซิสต์เครื่องใดก็จะมาตรวจสอบดูสถานะต่าง ๆ ของทรานซิสต์จากตารางนี้ เพื่อที่จะรู้ว่าขณะนี้ถึงขั้นตอนไหนแล้ว สำหรับสถานะต่าง ๆ ของ ทรานซิสต์แต่ละไบต์มีลักษณะดังนี้

RE2	S	O	T	CD	R1	P	H
-----	---	---	---	----	----	---	---

- H : ระบุสถานะยกหูหรือวางหู
- P : ระบุสถานะกดหมายเลข
- RE1 : ได้รับหมายเลขตัวที่ 1 แล้ว
- CD : ระบุสถานะถูกเรียก
- T : กำลังคุย ใช้งานอยู่
- O : กำลังติดต่อภายนอกขั้วสาย
- S : กำลังจ่ายสัญญาณอยู่
- RE2 : ได้รับหมายเลขตัวที่ 2 แล้ว

การกำหนดแอดเดรสของไอซี 8255

และวงจรสร้างสัญญาณควบคุมการอ่านการเขียนสำหรับวีธีถอครหัสแบบที่ 1

จะกำหนดให้ไอซี 8255 ทั้ง 8 ตัว มีตำแหน่งแอดเดรสดังนี้

OFF00 - OFF03	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 1 SLIC
OFF10 - OFF13	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 2 SLIC
OFF20 - OFF23	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 3 SLIC
OFF30 - OFF33	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 4 SLIC
OFF40 - OFF43	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 5 RESERVE
OFF50 - OFF53	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 6 SWITCH BOARD
OFF60 - OFF63	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 7 FAW CONTROL
OFF70 - OFF73	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 8 SIGNAL CONTROL

สำหรับการสร้างสัญญาณควบคุมการอ่าน การเขียนข้อมูลกับ 8255 นั้นเนื่องจากวิธีที่ต้องทำการอ่านเขียนข้อมูลระหว่าง 8255 ในขณะที่ทำงานตามโปรแกรม ดังนั้นสัญญาณการอ่าน (RD) จะต้องแอดที่พในช่วงที่มีการเลือกการอ่าน หรือการเขียน เพราะฉะนั้นจึงจำเป็นต้องมีการนำสัญญาณชิปซีเลค (CS) ทุกตัวมาทำการ OR กัน จากนั้นจึงนำไปต่อกับขา DIR ของ 74ls245 เพื่อเลือกที่จะเป็นการอ่านหรือเขียนข้อมูล สำหรับวงจรสร้างสัญญาณดังกล่าวนี้แสดงให้เห็นได้ในรูปที่ 2

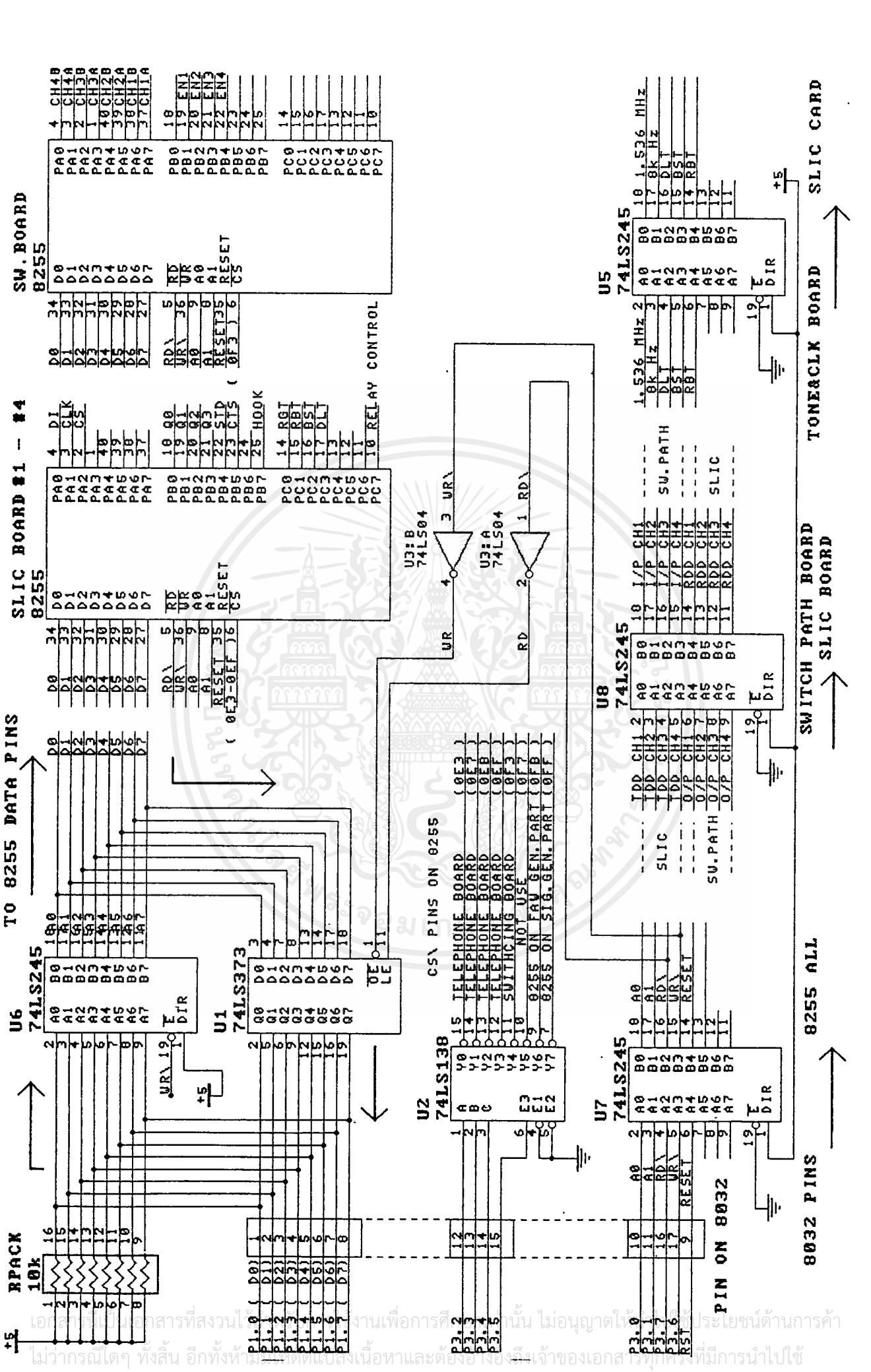
การกำหนดแอดเดรสของไอซี 8255

และวงจรสร้างสัญญาณควบคุมการอ่านการเขียนสำหรับวีธีถอครหัสแบบที่ 2

OE0 - OE3	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 1 SLIC 1
OE4 - OE7	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 2 SLIC 2
OE8 - OEB	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 3 SLIC 3
OEC - OEF	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 4 SLIC 4
OF0 - OF3	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 5 SWITCH BOARD
OF4 - OF7	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 6 FAW CONTROL
OF8 - OFB	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 7 SIGNAL CONTROL
OFC - OFF	เป็นแอดเดรสของ 8255 ตัวที่ 8 RESERVE

สำหรับการสร้างสัญญาณควบคุมการอ่านการเขียนข้อมูลกับ 8255 ได้ทำการออกแบบให้สมบูรณ์ในตัววงจรถอครหัสอยู่แล้ว โดยใช้สัญญาณ RD และ WR ไปควบคุม Direction ของข้อมูลโดยตรงจาก 74ls245 แต่จะมีวงจรส่วน RD ซึ่งต้องมีวงจรคงค่า (Latch) เพื่อให้สามารถคงค่าไว้ที่นอร์ม และอ่านเข้าชิปได้ทันที ซึ่งวงจรมีสามารถทำงานได้ดีมาก รายละเอียดวงจรดังแสดงในรูปที่ 3

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสาคูนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้เพื่อการใช้งานเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้... ส่วนวงจรถอดรหัสแอดเดรส, บัฟเฟอร์, และวงจรสร้างสัญญาณอ่านเขียนกับหน่วย

```

ORG      0000H
NOP
LCALL   DELAY
LCALL   DELAY      ;adjust condition
INITIAL: MOV    P3,#0E3H      ;initial SLIC1
MOV     P1,#82H
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0E2H
MOV     P1,#0      ;clear O/P port C
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0E7H
MOV     P1,#82H      ;initial SLIC 2
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0E6H
MOV     P1,#0
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0EBH      ;initial SLIC 3
MOV     P1,#82H
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0EAH
MOV     P1,#0
LCALL   WRITE      ;finish initial SLIC 1 TO 3
MOV     P3,#0F3H
MOV     P1,#89H
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0F0H
MOV     P1,#0
LCALL   WRITE
MOV     P3,#0F1H
MOV     P1,#1
LCALL   WRITE      ;finish initial switch board
MOV     A,#0      ;clear internal memory -
MOV     20H,A      ;for telephone flag
MOV     21H,A
MOV     22H,A
MOV     23H,A
MOV     30H,A
MOV     31H,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV      32H,A
MOV      33H,A
MOV      34H,A
MOV      35H,A
MOV      A,#0FFH      ;clear internal memory -
MOV      40H,A        ;for switch path status
MOV      41H,A
MOV      42H,A
MOV      43H,A
MAINPROGRAM:  NOP                ;main program
TELEPHONE1:  MOV      P3,#0E1H    ;begin with telephone no.1
LCALL     READ
MOV      R0,A
JNB      ACC.7,SERVICE1      ;check hook status
MOV      P3,#0E2H
LCALL     SIGNALJOFF
MOV      A,21H
LCALL     CLRJCALLED          ;clear called flag
MOV      21H,A
MOV      A,22H
LCALL     CLRJCALLED
MOV      22H,A
MOV      A,20H
JB       ACC.3,RELAX1
JB       ACC.0,RELAX1
CALL     CLRJALL              ;clear all status for new loop
CALL     CLEARJSW1
JMP      TELEPHONE2
SERVICE1:  MOV      A,20H        ;service when hand up :hook =0
LCALL     CLRJHOOK
MOV      20H,A
MOV      A,R0
JNB      ACC.4,CHKJRECEIVE1   ;check press number
MOV      P3,#0E2H
LCALL     SIGNALJOFF
MOV      A,20H
JB       ACC.1,RELAX1
MOV      P3,#0E2H

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

LCALL SIGNALJOFF
MOV A,20H
LCALL SETJPRESS
MOV 20H,A
RELAX1: JMP TELEPHONE2
CHKRECEIVE1: MOV A,20H ;check number
JNB ACC.1,DIALGO
JB ACC.2,CHKRECEIVE2
LCALL SETJRECEIVE1
MOV 20H,A
MOV A,R0
ANL A,#00001111B
MOV 30H,A
MOV A,20H
LCALL CLRJPRESS
MOV 20H,A
MOV P3,#0E2H
LCALL SIGNALJOFF
JMP TELEPHONE2
DIALGO: MOV A,20H
ANL A,#10000100B ;check receive 2 number
XRL A,#10000100B
JZ SWITCHING1
MOV A,20H
ANL A,#00000100B ;check receive 1 number
XRL A,#00000100B
JZ GETJNO1
MOV A,20H
LCALL CLRJPRESS
MOV 20H,A
MOV A,20H
JB ACC.4,TELE1
MOV P3,#0E2H
LCALL DIAL ;send dial to telephone
JMP TELEPHONE2
GETJNO1: MOV P3,#0E2H
LCALL SIGNALJOFF
MOV A,20H

```

```

        LCALL CLRJPRESS
        MOV     20H,A
TELE1:  JMP     TELEPHONE2
CHKJRECEIVE2:  MOV     A,20H
        JB     ACC.7,SWITCHING1
        LCALL CLRJPRESS
        LCALL SETJRECEIVE2
        MOV     20H,A
        MOV     A,R0
        ANL    A,#00001111B
        MOV     31H,A           ;save number in memory
        JMP     TELEPHONE2
SWITCHING1:  MOV     A,30H
        XRL    A,#00001000B     ;check commu. in or out -
        JZ     INJCENTER       ; exchange
        MOV     A,30H
        XRL    A,#00001001B
        JZ     OUTJCENTER
        MOV     P3,#0E2H       ;press wrong number,send busy
        LCALL  BUSY
        JMP     TELEPHONE2
INJCENTER:  MOV     A,20H           ;service in exchange
        LCALL  CLRJOTHER
        MOV     20H,A
        MOV     A,31H
        XRL    A,#00000010B
        JZ     SWITCH12
        MOV     A,31H
        XRL    A,#00000011B
        JZ     SWITCH13
        MOV     P3,#0E2H
        LCALL  BUSY
        JMP     TELEPHONE2
OUTJCENTER:  MOV     A,#1H           ;service out exchange
        MOV     B,31H
        LCALL  ProgramTDM      ;show time slot managing
        JMP     TELEPHONE2
SWITCH12:  MOV     A,21H

```

```

JNB ACC.0,CANTJCALL12
LCALL SETJCALLED
MOV 21H,A
MOV P3,#0E2H ;can connect ,send ringing
LCALL RINGJBACK ;to called and send ringback
MOV P3,#0E6H ;to the calling
LCALL RINGING
LCALL CONNECT12
JMP TELEPHONE2
CANTJCALL12: MOV A,21H ; can't connect,send busy
JB ACC.4,TELEPHONE2
MOV P3,#0E2H
LCALL BUSY
JMP TELEPHONE2
SWITCH13: MOV A,22H
JNB ACC.0,CANTJCALL13
LCALL SETJCALLED
MOV 22H,A
MOV P3,#0E2H
LCALL RINGJBACK
MOV P3,#0EAH
LCALL RINGING
LCALL CONNECT13
JMP TELEPHONE2
CANTJCALL13: MOV A,22H
JB ACC.4,TELEPHONE2
MOV P3,#0E2H
LCALL BUSY
JMP TELEPHONE2
TELEPHONE2: MOV P3,#0E5H ;service next telephone
LCALL READ ; like telephone1 in all part
MOV R1,A
JNB ACC.7,SERVICE2
MOV P3,#0E6H
LCALL SIGNALJOFF
MOV A,20H
LCALL CLRJCALLED
MOV 20H,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่มอบไว้สำหรับอาจารย์ผู้สอนเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MOV A, 22H  
LCALL CLRJCALLED  
MOV 22H, A  
MOV A, 21H  
JB ACC. 3, RELAX2  
JB ACC. 0, RELAX2  
LCALL CLRJALL2  
LCALL CLEARJSW2  
JMP TELEPHONE3

SERVICE2:

MOV A, 21H  
LCALL CLRJHOOK  
MOV 21H, A  
MOV A, R1  
JNB ACC. 4, CHKJRECEIVE21  
MOV P3, #0E6H  
LCALL SIGNALJOFF  
MOV A, 21H  
JB ACC. 1, RELAX2  
MOV P3, #0E6H  
LCALL SIGNALJOFF  
MOV A, 21H  
LCALL SETJPRESS  
MOV 21H, A

RELAX2:

JMP TELEPHONE3

CHKJRECEIVE21:

MOV A, 21H  
JNB ACC. 1, DIALGO2  
JB ACC. 2, CHKJRECEIVE22  
LCALL SETJRECEIVE1  
MOV 21H, A  
MOV A, R1  
ANL A, #00001111B  
MOV 32H, A  
MOV A, 21H  
LCALL CLRJPRESS  
MOV 21H, A  
MOV P3, #0E6H

LCALL SIGNALJOFF

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

JMP TELEPHONE3
DIALGO2: MOV A,21H
ANL A,#10000100B
XRL A,#10000100B
JZ SWITCHING2
MOV A,21H
ANL A,#00000100B
XRL A,#00000100B
JZ GETJNO21
MOV A,21H
LCALL CLRJPRESS
MOV A,21h
JB ACC.4,TELE3
MOV 21H,A
MOV P3,#0E6H
LCALL DIAL
JMP TELEPHONE3
GETJNO21: MOV P3,#0E6H
LCALL SIGNALJOFF
MOV A,21H
LCALL CLRJPRESS
MOV 21H,A
JMP TELEPHONE3
CHKJRECEIVE22: MOV A,21H
JB ACC.7,SWITCHING2
LCALL CLRJPRESS
LCALL SETJRECEIVE2
MOV 21H,A
MOV A,R1
ANL A,#00001111B
MOV 33H,A
TELE3: JMP TELEPHONE3
SWITCHING2: MOV A,32H
XRL A,#00001000B
JZ INJCENTER2
MOV A,32H
XRL A,#00001001B
JZ OUTJCENTER2

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV      P3,#0E6H
LCALL   BUSY
JMP     TELEPHONE3
IN]CENTER2: MOV      A,21H
LCALL   CLRJOTHER
MOV      21H,A
MOV      A,33H
XRL     A,#00000001B
JZ      SWITCH21
MOV      A,33H
XRL     A,#00000011B
JZ      SWITCH23
MOV      P3,#0E6H
LCALL   BUSY
JMP     TELEPHONE3
OUT]CENTER2: MOV      A,#2H
MOV      B,33H
LCALL   ProgramTDM
JMP     TELEPHONE3
SWITCH21: MOV      A,20H
JNB     ACC.0,CANT]CALL21
LCALL   SET]CALLED
MOV      20H,A
MOV      P3,#0E6H
LCALL   RING]BACK
MOV      P3,#0E2H
LCALL   RINGING
LCALL   CONNECT12
JMP     TELEPHONE3
CANT]CALL21: MOV      A,20H
JB      ACC.4,TELEPHONE3
MOV      P3,#0E6H
LCALL   BUSY
JMP     TELEPHONE3
SWITCH23: MOV      A,22H
JNB     ACC.0,CANT]CALL23
LCALL   SET]CALLED
MOV      22H,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV      P3,#0E6H
LCALL   RINGJBACK
MOV      P3,#0EAH
LCALL   RINGING
LCALL   CONNECT23
JMP     TELEPHONE3
CANTJCALL23: MOV    A,22H
          JB     ACC.4,TELEPHONE3
          MOV    P3,#0E6H
          LCALL  BUSY
          JMP    TELEPHONE3
TELEPHONE3: MOV    P3,#0E9H
            LCALL  READ
            MOV    R2,A
            JNB   ACC.7,SERVICE3
            MOV    P3,#0EAH
            LCALL  SIGNALJOFF
            MOV    A,20H
            LCALL  CLRJCALLED
            MOV    20H,A
            MOV    A,21H
            LCALL  CLRJCALLED
            MOV    21H,A
            MOV    A,22H
            JB     ACC.3,RELAX3
            JB     ACC.0,RELAX3
            LCALL  CLRJALL3
            LCALL  CLEARJSW3
            JMP    MAINPROGRAM
SERVICE3: MOV    A,22H
            LCALL  CLRJHOOK
            MOV    22H,A
            MOV    A,R2
            JNB   ACC.4,CHKJRECEIVE31
            MOV    P3,#0EAH
            LCALL  SIGNALJOFF
            MOV    A,22H
            JB     ACC.1,RELAX3

```

```

MOV      P3,#0EAH
LCALL   SIGNALJOFF
MOV      A,22H
LCALL   SETJPRESS
MOV      22H,A
RELAX3:  JMP      MAINPROGRAM
CHKJRECEIVE31: MOV   A,22H
JNB      ACC.1,DIALGO3
JB       ACC.2,CHKJRECEIVE32
LCALL   SETJRECEIVE1
MOV      22H,A
MOV      A,R2
ANL      A,#00001111B
MOV      34H,A
MOV      A,22H
LCALL   CLRJPRESS
MOV      22H,A
MOV      P3,#0EAH
LCALL   SIGNALJOFF
LJMP    MAINPROGRAM
DIALGO3: MOV   A,22H
ANL      A,#10000100B
XRL      A,#10000100B
JZ       SWITCHING3
MOV      A,22H
ANL      A,#00000100B
XRL      A,#00000100B
JZ       GETJNO31
MOV      A,22H
LCALL   CLRJPRESS
MOV      22H,A
MOV      A,22H
JB       ACC.4,TELE4
MOV      P3,#0EAH
LCALL   DIAL
TELE5:  LJMP    MAINPROGRAM
GETJNO31: MOV   P3,#0EAH
LCALL   SIGNALJOFF

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้ใช้ภายในที่การศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV      A, 22H
LCALL   CLRJPRESS
MOV      22H, A
TELE4:  LJMP   MAINPROGRAM
CHK1RECEIVE32: MOV  A, 22H
JB       ACC.7, SWITCHING3
LCALL   CLRJPRESS
LCALL   SETJRECEIVE2
MOV      22H, A
MOV      A, R2
ANL     A, #00001111B
MOV      35H, A
JMP     MAINPROGRAM
SWITCHING3: MOV  A, 34H
XRL     A, #00001000B
JZ      INJCENTER3
MOV      A, 34H
XRL     A, #00001001B
JZ      OUTJCENTER3
MOV      P3, #0EAH
LCALL   BUSY
LJMP   MAINPROGRAM
INJCENTER3: MOV  A, 22H
LCALL   CLRJOTHER
MOV      22H, A
MOV      A, 35H
XRL     A, #00000001B
JZ      SWITCH31
MOV      A, 35H
XRL     A, #00000010B
JZ      SWITCH32
MOV      P3, #0EAH
LCALL   BUSY
JMP     MAINPROGRAM
OUTJCENTER3: MOV  A, #3H
MOV      B, 35H
LCALL   ProgramTDM

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับ MAINPROGRAM การศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

SWITCH31:  MOV    A,20H
            JNB    ACC.0,CANTJCALL31
            LCALL  SETJCALLED
            MOV    20H,A
            MOV    P3,#0EAH
            LCALL  RINGJBACK
            MOV    P3,#0E2H
            LCALL  RINGING
            LCALL  CONNECT13
            JMP    MAINPROGRAM

CANTJCALL31: MOV    A,20H
            JB     ACC.4,GOBACK
            MOV    P3,#0EAH
            LCALL  BUSY
            JMP    MAINPROGRAM

SWITCH32:  MOV    A,21H
            JNB    ACC.0,CANTJCALL32
            LCALL  SETJCALLED
            MOV    21H,A
            MOV    P3,#0EAH
            LCALL  RINGJBACK
            MOV    P3,#0E6H
            LCALL  RINGING
            LCALL  CONNECT23
            JMP    MAINPROGRAM

CANTJCALL32: MOV    A,21H
            JB     ACC.4,GOBACK
            MOV    P3,#0EAH
            LCALL  BUSY

GOBACK:    LJMP   MAINPROGRAM

CONNECT12: MOV    P3,#0F0H
            MOV    P1,#80H
            LCALL  WRITE
            MOV    P3,#0F1H
            MOV    P1,#0F9H
            LCALL  WRITE
            MOV    A,#0F9H
            MOV    40H,A

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

MOV      P3,#0F2H
LCALL   SPEECHJON
MOV      P3,#0F6H
LCALL   SPEECHJON
MOV      A,20H
LCALL   SETJTALK
MOV      20H,A
MOV      A,21H
LCALL   SETJTALK
MOV      21H,A
MOV      P3,#0E2H
LCALL   SIGNALJOFF
MOV      P3,#0E6H
LCALL   SIGNALJOFF
RET
CONNECT13:
MOV      P3,#0F0H
MOV      P1,#40H
LCALL   WRITE
MOV      P3,#0F1H
MOV      P1,#0F5H
LCALL   WRITE
MOV      A,#0F5H
MOV      41H,A
MOV      P3,#0E2H
LCALL   SPEECHJON
MOV      P3,#0EAH
LCALL   SPEECHJON
MOV      A,20H
LCALL   SETJTALK
MOV      20H,A
MOV      A,22H
LCALL   SETJTALK
MOV      22H,A
MOV      P3,#0E2H
LCALL   SIGNALJOFF
MOV      P3,#0E6H
LCALL   SIGNALJOFF
RET

```

```

CONNECT23:  MOV    P3,#0F0H
             MOV    P1,#18H
             LCALL  WRITE
             MOV    P3,#0F1H
             MOV    P1,#0F3H
             LCALL  WRITE
             MOV    A,#0F3H
             MOV    42H,A
             MOV    P3,#0E6H
             LCALL  SPEECHON
             MOV    P3,#0EAH
             LCALL  SPEECHON
             MOV    A,21H
             LCALL  SETJTALK
             MOV    21H,A
             MOV    A,22H
             LCALL  SETJTALK
             MOV    22H,A
             MOV    P3,#0E6H
             LCALL  SIGNALIOFF
             MOV    P3,#0EAH
             LCALL  SIGNALIOFF
             RET
CLEARJSW1:  MOV    A,40H
             ORL    A,#00000010B
             MOV    P3,#0F1H
             MOV    P1,A
             LCALL  WRITE
             RET
CLEARJSW2:  MOV    A,41H
             ORL    A,#00000100B
             MOV    P3,#0F1H
             MOV    P1,A
             LCALL  WRITE
             RET
CLEARJSW3:  MOV    A,42H
             ORL    A,#00001000B

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่ MOV ไว้สำหรับ P3,#0F1H เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

SETTHOOK:      ORL      A,#00000001B
               RET
CLRJTALK:     ANL      A,#11101111B
               RET
SETJTALK:     ORL      A,#00010000B
               RET
SIGNALJOFF:   MOV      P1,#1
               LCALL   WRITE
               RET
DIAL:         MOV      P1,#9H
               LCALL   WRITE
               RET
BUSY:         MOV      P1,#5H
               LCALL   WRITE
               RET
RINGJBACK:    MOV      P1,#3H
               LCALL   WRITE
               RET
RINGING:      MOV      P1,#0
               LCALL   WRITE
               RET
SPEECHJON:    MOV      P1,#81H
               LCALL   WRITE
               RET
WRITE:        CLR      P3.6
               SETB   P3.6
               RET
READ:         CLR      P3.7
               SETB   P3.7
               MOV    A,P1
               RET
DELAY:        MOV      R7,#8
               DJNZ   R7,*
               RET
TDMBufferDataA EQU    028H      ;Assign Buffer
TDMBufferDataB EQU    029H      ;Assign Buffer

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานที่อนุญาตเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

;| Rx | Tx | D6 | D5 | D4 | D3 | D2 | D1 | --- DATA FORMAT
;+---+---+---+---+---+---+---+---+
;| 0 | 0 | x | x | x | x | x | x | --- ASSIGN Tx & Rx
;| 1 | 0 | x | x | x | x | x | x | --- ASSIGN Rx ONLY
;| 0 | 1 | x | x | x | x | x | x | --- ASSIGN Tx ONLY
;| 1 | 1 | x | x | x | x | x | x | --- POWER DOWN TSAC
;+---+---+---+---+---+---+---+---+

```

```

TxBit EQU ACC.6
RxBit EQU ACC.7

```

ProgramTDM:

ProgramTDM]Begin:

```

PUSH ACC
PUSH B
MOV TDMBufferDataA,A
MOV TDMBufferDataB,B
LCALL TDMProcess ;Program CH3
MOV A,TDMBufferDataA
MOV TDMBufferDataA,TDMBufferDataB
MOV TDMBufferDataB,A
LCALL TDMProcess ;Program CH1
POP B
POP ACC

```

ProgramTDM]End: RET

-----

```

;PowerDownByte EQU 11111111B

```

;PCMPowerDown:

;PCMPowerDown]Begin:

```

; PUSH B
; MOV B,#PowerDownByte
; LCALL TDMControl
; POP B

```

;PCMPowerDown]End: RET

=====

TDMProcess:

TDMProcessBegin:

```
MOV    A,TDMBufferDataA
SETB   TxBit
MOV    B,A
MOV    A,TDMBufferDataA
LCALL  TDMControl
MOV    A,TDMBufferDataB
SETB   RxBit
MOV    B,A
MOV    A,TDMBufferDataA
LCALL  TDMControl
TDMProcessEnd: RET
```

TDMControl:

TDMControlBegin:

```
LCALL  TDMInit
LCALL  TDMDataLoop
```

TDMControlEnd: RET

=====

```
DIMask    EQU    00000110B
DataMask  EQU    00000001B
ClockMask EQU    00000010B
ClockTrig EQU    00000101B
ChipSelect EQU    00000110B
CTS1      EQU    11111110B
TDMNormal EQU    00000010B
```

```
TDMLoopCount EQU    02AH
```

TDMInit:

```
MOV    P3,#0EOH      ;(#0E0 Out Port A SLIC)
MOV    P1,#ClockMask
LCALL  WRITE
```

NOP

```
MOV    P1,#ChipSelect
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        LCALL  WRITE
        MOV    TDMLoopCount,#8h
TDMInit]END:  RET

```

TDMDataLoop:

TDMDataLoop]Begin:

```

        MOV    A,B
        RL     A
        MOV    B,A
        ANL   A,#DataMask
        ORL   A,#DIMask
        MOV    P1,A
        LCALL  WRITE
        LCALL  TDMClock
        DJNZ  TDMLoopCount,TDMDataLoop
        MOV    B,#0
        DJNZ  B,$
        MOV    P1,#TDMNormal
        LCALL  WRITE

```

TDMDataLoop]End:RET

TDMClock:

TDMClock]Begin: ANL A,#ClockTrig

```

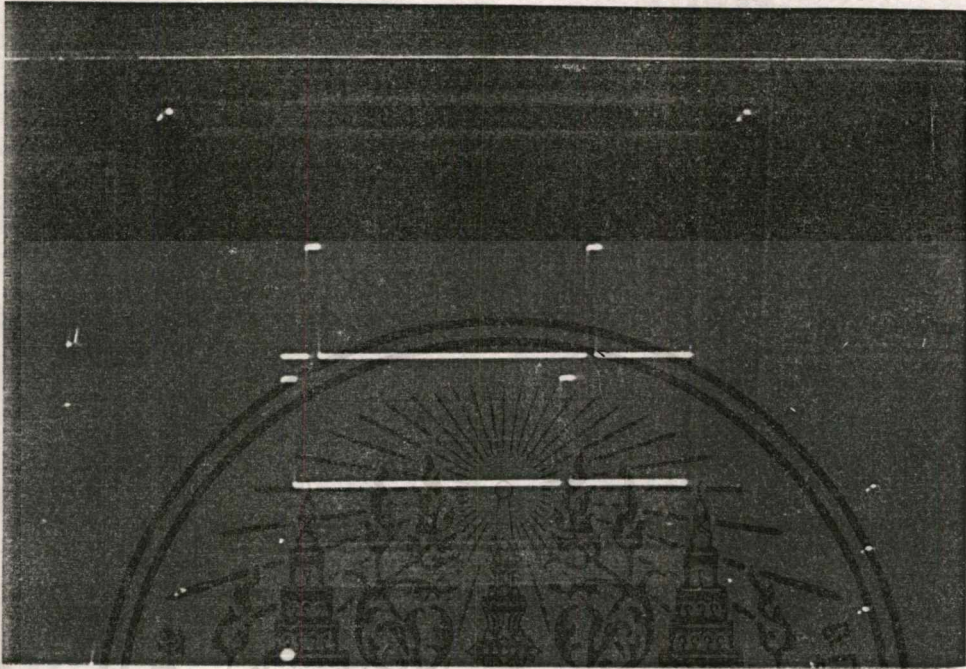
        MOV    P1,A
        LCALL  WRITE
        ORL   A,#DIMask
        MOV    P1,A
        LCALL  WRITE

```

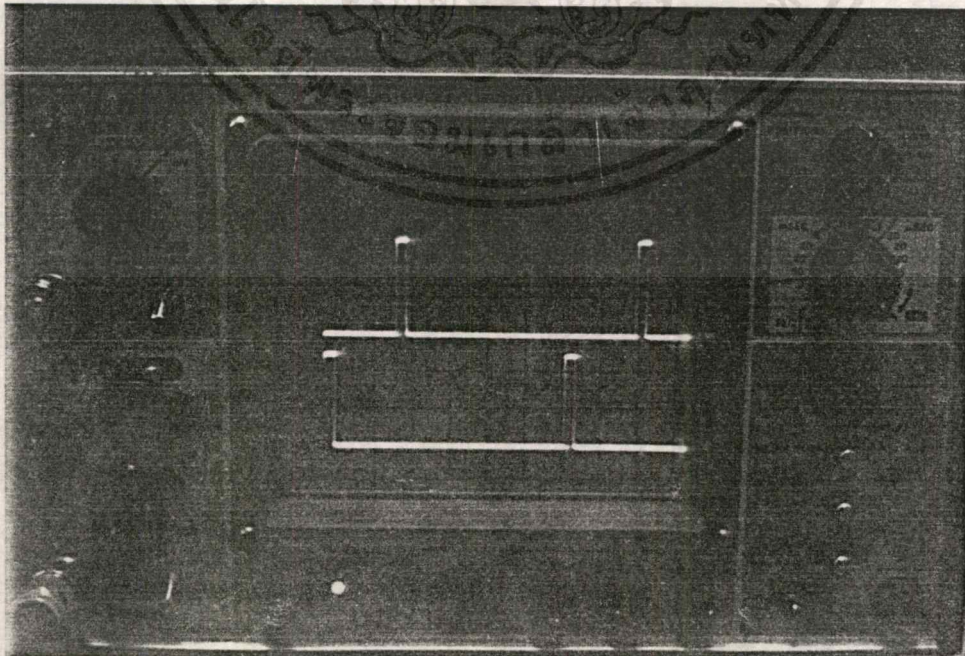
TDMClock]End: RET

-----  
END

รูปแสดงการจัดช่องสัญญาณ

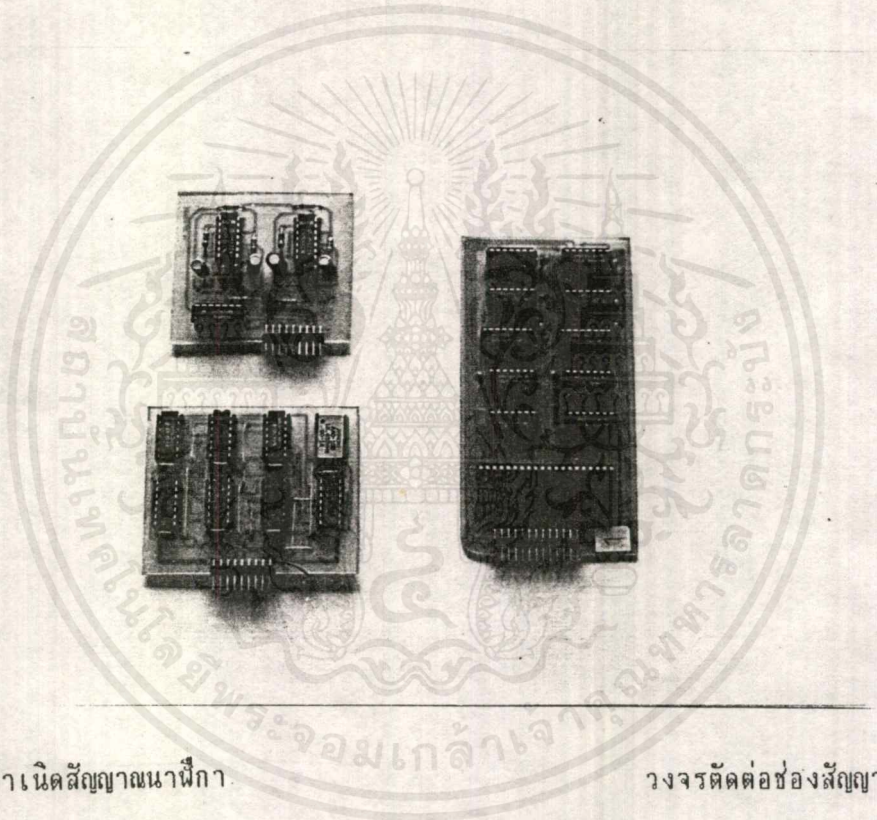


ก. ส่วนส่ง ๆ ไปใน Time Slot ที่ 1 ส่วนรับ ๆ ที่ Time Slot ที่ 3



เอกสารนี้ เป็นส่วนส่ง ๆ ไปใน Time Slot ที่ 1 ส่วนรับ ๆ ที่ Time Slot ที่ 3 ใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## วงจรถ่ายเนตสัญญาณโทรทัศน์

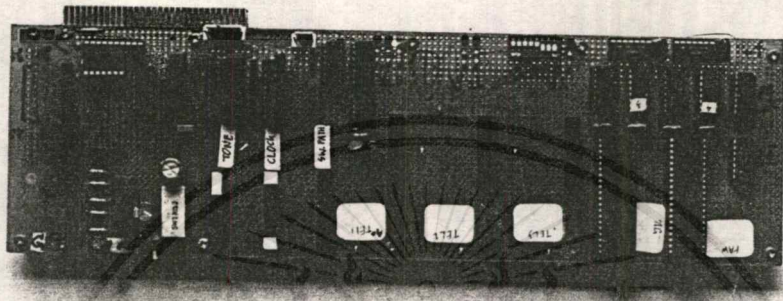


วงจรถ่ายเนตสัญญาณนาฬิกา

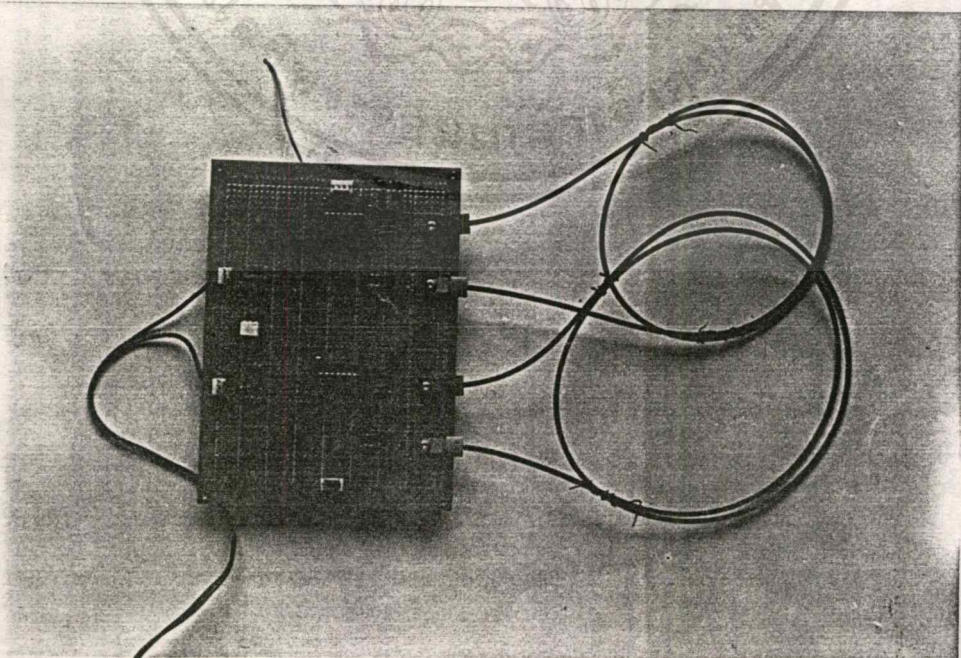
วงจรถัดต่อช่องสัญญาณ

รูปแสดงต้นแบบส่วนถ่ายเนตสัญญาณโทรทัศน์, ส่วนถ่ายเนตความถี่สัญญาณนาฬิกา และส่วนสวิทชิงแบบครอสฮอท์ 4 ช่องสัญญาณ

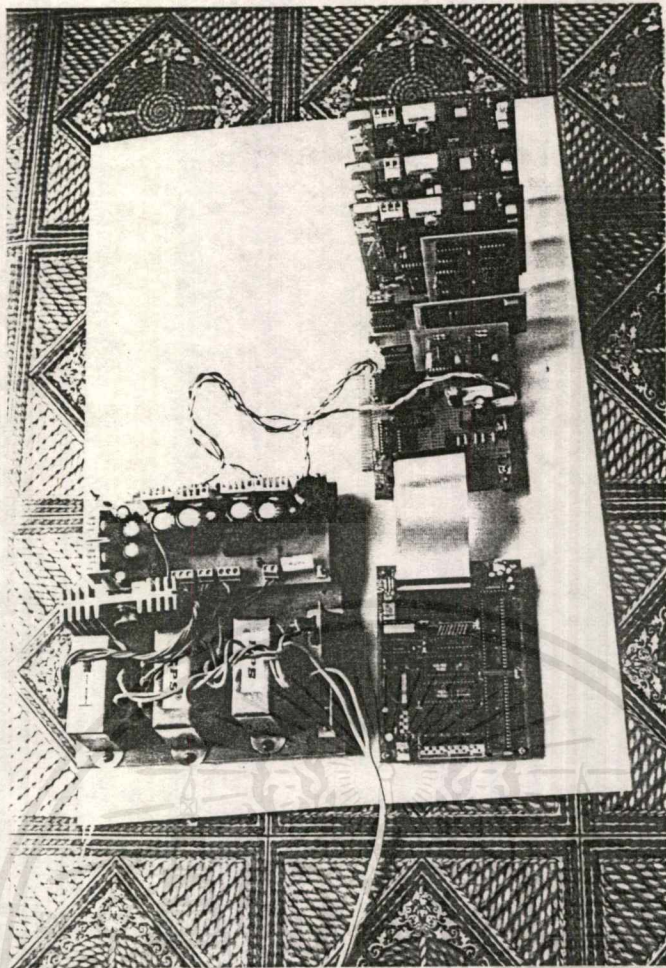
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



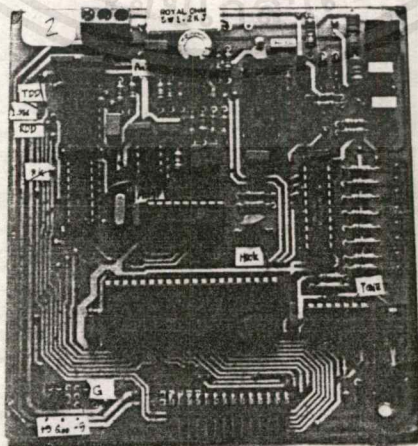
รูปแสดงส่วนชุมสายหรือส่วนถอดรหัสแอดเดรส, Ringing Circuit, วงจรสร้างสัญญาณ  
อ่าน/เขียน, วงจรกำเนิดและจัดช่องสัญญาณ FAW และ Signaling Generator



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์/สงวนข้อมูลผ่านสายใยแก้วนำแสง อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปแสดงต้นแบบผสมสายโทรทัศน์ทั้งระบบพร้อมภาคจ่ายไฟและระบบควบคุม

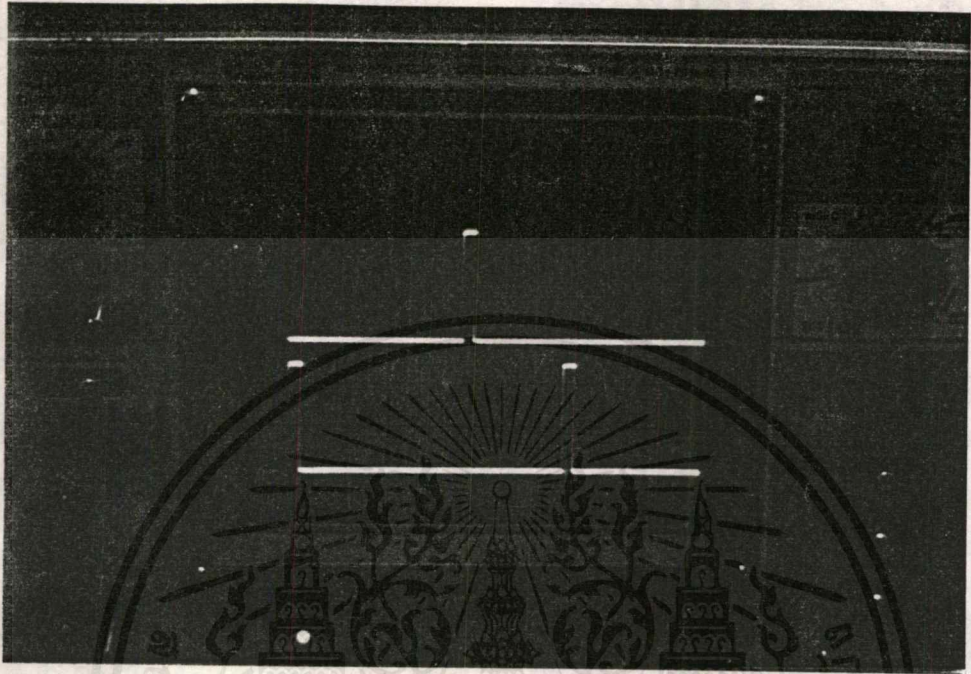


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปแสดงต้นแบบ SEICเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาคผนวก ข.

รูปแสดงเครื่องต้นแบบเครื่องชুমสาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ค. ส่วนส่ง ๆ ไปใน Time Slot ที่ 1 ส่วนรับ ๆ ที่ Time Slot ที่ 16

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้