

สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง



ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ใบรับรองปริญญาโท



ชื่อหัวข้อ ชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์

Telephony Systems Tutor

ชื่อนักศึกษา

- | | | | |
|----------------|--------------|--------------|----------|
| 1. น.ส.กัญญาณี | บุณชู | รหัสประจำตัว | 40031201 |
| 2. นายจิรวัดณ์ | อนันต์ศักดิ์ | รหัสประจำตัว | 40031204 |
| 3. นายประจักษ์ | ชินสัจฉิ์ | รหัสประจำตัว | 40031217 |
| 4. นายสุเมธ | แซ่เอี้ยว | รหัสประจำตัว | 40031236 |

หลักสูตร ครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต สาขาวิชา วิศวกรรมโทรคมนาคม

อาจารย์ที่ปรึกษา ดร.สุรสิทธิ์ ราษฎร์

อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม อาจารย์โกศล ทรายชู

คณะกรรมการสอบปริญญาโท		ลายมือชื่อ
1. ผศ.วิสุทธิ อธิพรธรรม		
2. อาจารย์โกศล ทรายชู		
3. อาจารย์ปิยะ สุภวารสุวัฒน์		
4. อาจารย์อมรชัย ชัยชนะ		
5. อาจารย์สุระชัย พิมพ์สาลี		

วัน/เดือน/ปีที่สอบ วันเสาร์ที่ 1 พฤษภาคม พ.ศ. 2542 เวลา 15.00 น.

สถานที่สอบ ห้อง ค.310 คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม สจล.

เลขหมึก.....
เลขทะเบียน..... 32794
วัน, เดือน, ปี 10 ส.ย. 2542



ภาควิชารับรองแล้ว

ธีระพล เทพหัสดิน ณ อยุธยา
คณบดี ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม

วันที่ 1 เดือน ๑๖ พ.ศ. ๔๘

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถนำออกนอกอาคาร
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญานิพนธ์

ชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์

TELEPHONY SYSTEMS TUTOR



นางสาวกัลยาณี

บุญชู

นายจิรวัดณ์

อุณสวัสดิ์อาภา

นายประวัตติ

ชินสวัสดิ์

นายสุเมธ

แซ่เอี้ยว

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม

ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2541

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญาานิพนธ์

เรื่อง ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

Telephony Systems Tutor

วัตถุประสงค์

1. เพื่อศึกษาระบบการทำงานของชุมสายโทรศัพท์
2. เพื่อศึกษาการอินเตอร์เฟสระหว่างเครื่องคอมพิวเตอร์และชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์
3. เพื่อใช้เป็นสื่อการเรียนการสอนในวิชาวิศวกรรมโทรศัพท์ ซึ่งประกอบด้วยชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์และใบงานการทดลอง

ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. ได้ศึกษาระบบการทำงานของชุมสายโทรศัพท์
2. ได้ทำการสร้างและทดลองระบบชุมสายโทรศัพท์ เพื่อเข้าใจการติดต่อระหว่างผู้ใช้โทรศัพท์กับชุมสายโทรศัพท์
3. ได้ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ประกอบใบงานการทดลอง เพื่อใช้เป็นสื่อการเรียนการสอนในวิชาวิศวกรรมโทรศัพท์
4. ได้ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ราคาถูกกว่าท้องตลาดมาก
5. ผู้เรียนสามารถเข้าใจหลักการของระบบชุมสายโทรศัพท์ได้ง่าย เพราะจะมีการแบ่งส่วนการทำงานไว้อย่างชัดเจน และมีการแสดงผลออกทางจอคอมพิวเตอร์ เพื่อให้ง่ายต่อการศึกษารายละเอียดของการทำงาน

ชื่อหัวข้อ	ชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์	
นักศึกษา	นางสาวกัลยาณี บุญชู	
	นายจิรวัดณ์ อุนสวัสดิ์อภา	
	นายประวัติน ชื่นสวัสดิ์	
	นายสุเมธ แซ่เอี้ยว	
อาจารย์ที่ปรึกษา	ดร.สุรสิทธิ์ ราตรี	
อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม	อาจารย์โกศล ตราชู	
หลักสูตร	ครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต	
สาขาวิชา	วิศวกรรมโทรคมนาคม	
ปีการศึกษา	2541	

บทคัดย่อ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้ เสนอชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์ เพื่อใช้เป็นที่การเรียนการสอนและการทดลองวิชาวิศวกรรมโทรศัพท์ โดยแบ่งภาคการทำงานออกเป็น 7 ส่วนย่อยๆ เพื่อง่ายในการศึกษาและทำความเข้าใจ คือ ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง, ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง, ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง, ชุดสวิตช์เมตริก, ชุดแผงวงจรเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ และชุดจ่ายไฟ ชุดฝึกนี้สามารถทำงานได้เหมือนกับชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้งานจริงในปัจจุบัน สามารถใช้งานได้ 8 ผู้ใช้ เส้นทางการติดต่อ 2 ทิ้งค์ รับเลขหมายได้ทั้งแบบความถี่คู่และแบบพัลส์

เพื่อให้ผู้เรียนสามารถเข้าใจการทำงานของระบบได้ชัดเจนขึ้น จะมีการอธิบายวิธีการทดลองและแสดงผลทุกขั้นตอนบนไมโครคอมพิวเตอร์ เมื่อผู้เรียนทำการทดลองจบแล้วจะมีความเข้าใจระบบชุมสายโทรศัพท์ และสามารถนำไปออกแบบชุมสายขนาดเล็กได้ตามความต้องการ

II

Thesis Title	Telephony Systems Tutor	
Students	Miss Kallayanee	Bunchu
	Mr. Jirawat	Unsawatapa
	Mr. Prawat	Chinsawat
	Mr. Sumeth	Sae-eaw
Advisor	Dr. Surasit	Ratree
Co-Advisor	Mr. Koson	Trachu
Education Level	Bachelor of Science in Industrial Education	
Program in	Telecommunication Engineering	
Academic Year	1998	

ABSTRACT

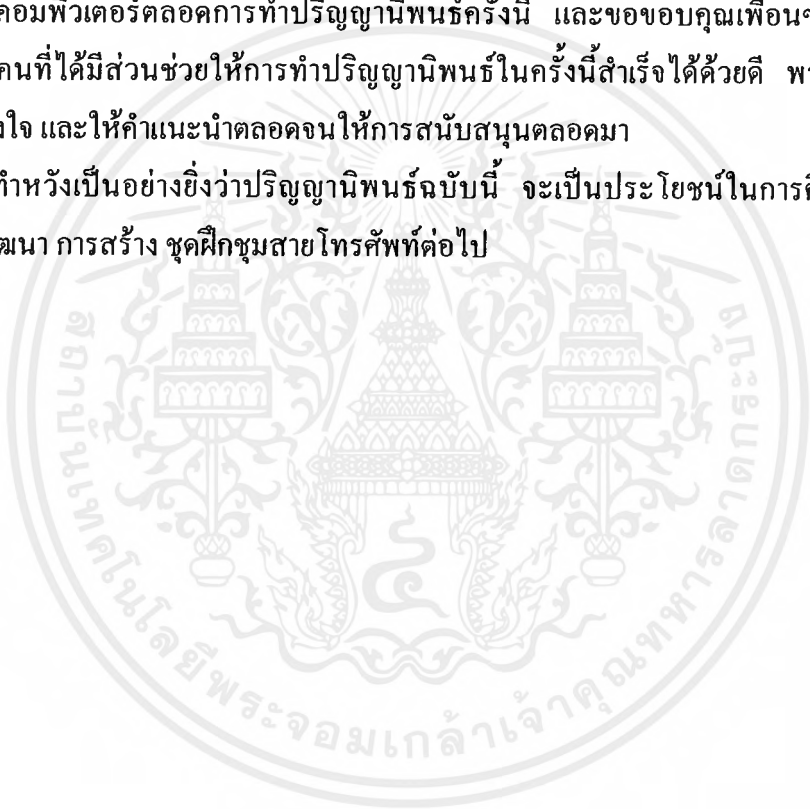
This thesis present the Telephony Systems Tutor used as a teaching media accompany with lab in Telephone Engineering Subject. This project is consist of 7 part, Tone Generator, Line Circuit, Digit Receiver, Switch Matrix, Control Interface, Input/Output Port and Power Supply. It is operate same as Telephone change in present. The properties of this project is use for 8 users, 2 trunk lines, receiver number in DTMF and Pulse system.

For users is meaning in system, it is display result in every step and end of lab display by computer, users are meaning Telephone Exchange System and design small telephone exchange in our wanted.

กิตติกรรมประกาศ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดี เนื่องจากได้รับคำแนะนำและกำลังใจจาก อาจารย์ในภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรมทุกท่าน โดยเฉพาะอาจารย์ที่ปรึกษาทั้ง 2 ท่าน คือ คร.สุรสิทธิ์ ราตรี และอาจารย์โกศล คราชู ที่ได้ให้ความสะดวกทางด้านเครื่องมือ อุปกรณ์ คำปรึกษาและให้การดูแลอย่างใกล้ชิด รวมถึงท่านอาจารย์สุชิน อางหาญ ที่เอื้อเพื่อให้ใช้ห้องทำงาน และคอมพิวเตอร์ตลอดการทำปริญญานิพนธ์ครั้งนี้ และขอขอบคุณเพื่อนๆ ครุศาสตร์ วิศวกรรมทุกคนที่ได้มีส่วนช่วยให้การทำปริญญานิพนธ์ในครั้งนี้สำเร็จได้ด้วยดี พร้อมทั้งได้ให้กำลังใจกำลังใจ และให้คำแนะนำตลอดจนให้การสนับสนุนตลอดมา

ผู้จัดทำหวังเป็นอย่างยิ่งว่าปริญญานิพนธ์ฉบับนี้ จะเป็นประโยชน์ในการศึกษาค้นคว้า เกี่ยวกับการพัฒนา การสร้าง ชุมศีกชุมชนสายโทรศัพทต่อไป



สารบัญ

เรื่อง	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	II
กิตติกรรมประกาศ	III
สารบัญ	IV
สารบัญตาราง	VIII
สารบัญรูป	IX
บทที่ 1 บทนำ	1
1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปริญญานิพนธ์	1
1.2 ชี้ความสามารถของโครงการ	1
1.3 เนื้อหาโดยสังเขป	2
บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการ	3
2.1 กล่าวนำ	3
2.2 หลักการเบื้องต้นของเครื่องโทรศัพท์	3
2.3 เครื่องรับโทรศัพท์	4
2.4 หลักการเบื้องต้นของระบบโทรศัพท์	6
2.5 สัญญาณต่างๆ ในระบบโทรศัพท์	7
2.6 ประเภทของชุมสายโทรศัพท์	9
2.6.1 ชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง	9
2.6.2 ชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง	9
2.7 ชุมสายโทรศัพท์	10
2.8 กระบวนการทำงานของโทรศัพท์	15
บทที่ 3 การออกแบบ การสร้าง และการทำงาน	17
3.1 กล่าวนำ	17
3.2 ชุคกำเนิดสัญญาณเสียง	18
3.2.1 หลักการ	18
3.2.2 การออกแบบ	18
3.2.3 การทำงานของวงจร	19

สารบัญ (ต่อ)

เรื่อง	หน้า
3.2.4 ผลการทดลอง	19
3.3 ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง	20
3.3.1 หลักการ	20
3.3.2 การออกแบบ	20
3.3.3 การทำงานของวงจร	21
3.3.4 ผลการทดลอง	21
3.4 ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง	21
3.4.1 หลักการ	21
3.4.2 การออกแบบ	23
3.4.3 การทำงานของวงจร	23
3.4.4 ผลการทดลอง	24
3.5 ชุดสวิทช์เมตริกซ์	24
3.5.1 หลักการ	25
3.5.2 การออกแบบ	25
3.5.3 การทำงานของวงจร	25
3.5.4 ผลการทดลอง	26
3.6 ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส	27
3.6.1 หลักการ	27
3.6.2 การออกแบบ	27
3.6.3 การทำงานของวงจร	27
3.6.4 ผลการทดลอง	27
3.7 ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต	27
3.7.1 หลักการ	27
3.7.2 การออกแบบ	27
3.7.3 การทำงานของวงจร	30
3.7.4 ผลการทดลอง	30

สารบัญ (ต่อ)

เรื่อง	หน้า
3.8 ชุดจ่ายไฟ	30
3.8.1 หลักการ	31
3.8.2 การออกแบบ	31
3.8.3 การทำงานของวงจร	31
3.8.4 ผลการทดลอง	31
บทที่ 4 การทดลอง และผลการทดลอง	32
4.1 กล่าวนำ	32
4.2 ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง	32
4.2.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง	32
4.2.2 ผลการทดลอง	32
4.3 ชุดเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและโทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง	35
4.3.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง	35
4.3.2 ผลการทดลอง	35
4.4 ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง	36
4.4.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง	36
4.4.2 ผลการทดลอง	37
4.5 ชุดสวิตช์เมตริกซ์	38
4.5.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง	38
4.5.2 ผลการทดลอง	38
4.6 ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส	39
4.6.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง	39
4.6.2 ผลการทดลอง	39
4.7 ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต	39
4.7.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง	39
4.7.2 ผลการทดลอง	39

สารบัญ (ต่อ)

เรื่อง	หน้า
4.8 ชุคจ่ายไฟ	39
4.8.1 ลำดับขั้นการทดลอง	39
4.8.2 ผลการทดลอง	39
บทที่ 5 บทสรุป ปัญหา แนวทางแก้ไข และพัฒนา	40
5.1 บทสรุป	40
5.2 ปัญหา แนวทางแก้ไข และพัฒนา	40
5.2.1 ชุคกำเนิดสัญญาณเสียง	40
5.2.2 ชุคเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง	40
5.2.3 ชุคตรวจสอบเลขหมายปลายทาง	41
5.2.4 ชุคสวิตช์เมตริกซ์	41
5.2.5 ชุคคอนโทรลอินเตอร์เฟส	41
5.2.6 ชุคจ่ายไฟ	42
5.2.7 การออกแบบปลายวงจร	42
ภาคผนวก ก เครื่องต้นแบบ	43
ภาคผนวก ข แผนผังการทำงานและโปรแกรม	52
ภาคผนวก ค วงจรและแผ่นวงจรพิมพ์	107
ภาคผนวก ง ใบงานการทดลอง	131
ภาคผนวก จ รายละเอียด และคุณสมบัติของอุปกรณ์	183
ภาคผนวก ฉ คู่มือการใช้งานชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์	239
บรรณานุกรม	245
ประวัติผู้แต่ง	246

สารบัญตาราง

ตาราง	หน้า
ตารางที่ 2.1 ขั้นตอนการทำงานของชุมสายโทรศัพท์	13
ตารางที่ 3.1 ตำแหน่งของ I/O	30
ตารางที่ 4.1 ผลการทดลองของวงจร Line Circuit	36
ตารางที่ 4.2 การทดสอบการรับค่าเลขหมายของระบบ โทน	37
ตารางที่ 4.3 การทดสอบการรับค่าเลขหมายของระบบพัลซ์	37
ตารางที่ 4.4 การทดสอบส่วนแสดงผลของสวิตช์เมตริกซ์	38



สารบัญรูป

รูป	หน้า
รูปที่ 2.1 หน้าปัทม์ของโทรศัพท์แบบกดปุ่มและความถี่ที่ใช้	5
รูปที่ 2.2 พัลส์ที่เกิดขึ้นเมื่อหมุนเลข 4	6
รูปที่ 2.3 กราฟแรงดันและกระแสในสาย Co-line	7
รูปที่ 2.4 สัญญาณให้หมุน	7
รูปที่ 2.5 สัญญาณไม่ว่าง	8
รูปที่ 2.6 สัญญาณเรียกกลับ	8
รูปที่ 2.7 สัญญาณไม่มีเลขหมาย	8
รูปที่ 2.8 สัญญาณกระดิ่ง	9
รูปที่ 2.9 โครงสร้างพื้นฐานของชุมสายโทรศัพท์	11
รูปที่ 3.1 แผนผังการทำงานของระบบชุดฝีกชุมสายโทรศัพท์	17
รูปที่ 3.2 แผนผังการทำงานของวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง	18
รูปที่ 3.3 วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง	19
รูปที่ 3.4 วงจร Line Circuit	20
รูปที่ 3.5 วงจรตรวจสอบเลขหมายแบบ โทน	22
รูปที่ 3.6 วงจรตรวจสอบเลขหมายแบบพัลส์	23
รูปที่ 3.7 วงจรภาคสวิตช์เมตริกซ์	24
รูปที่ 3.8 การวางตำแหน่งของแอนะล็อกสวิตช์อะเรย์	25
รูปที่ 3.9 ส่วนแสดงผลวงจรสวิตช์เมตริกซ์	26
รูปที่ 3.10 วงจรพอร์ตอินพุตเอาต์พุต	28
รูปที่ 3.11 การจัดตำแหน่งขาของช่องขยาย	28
รูปที่ 3.12 วงจรภาคจ่ายไฟ	30
รูปที่ 4.1 สัญญาณ Alerting Tone	33
รูปที่ 4.2 สัญญาณ Ring Tone	33
รูปที่ 4.3 สัญญาณ Engaged Tone	34
รูปที่ 4.4 สัญญาณ Number Unobtainable Tone	34
รูปที่ 4.5 สัญญาณ Dial Tone	35

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญรูป (ต่อ)

รูป	หน้า
รูปที่ 4.6 สัญญาณ DTMF ที่ขา Line	36
รูปที่ ก.1 วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)	44
รูปที่ ก.2 วงจรเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและ โทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)	44
รูปที่ ก.3 วงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)	45
รูปที่ ก.4 วงจรสวิตช์เมตริกซ์ (Switch Matrix)	45
รูปที่ ก.5 วงจรคอนโทรลอินเตอร์เฟส (Control Interface)	46
รูปที่ ก.6 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร	46
รูปที่ ก.7 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงเครื่องโทรศัพท์	47
รูปที่ ก.8 ชุดทดลองวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง	47
รูปที่ ก.9 ชุดทดลองวงจรเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและ โทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง	48
รูปที่ ก.10 ชุดทดลองวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง	48
รูปที่ ก.11 ชุดทดลองวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (Switch Matrix)	49
รูปที่ ก.12 ชุดทดลองวงจรคอนโทรลอินเตอร์เฟส	49
รูปที่ ก.13 ชุดทดลองวงจรภาคจ่ายไฟ (ด้านหน้า)	50
รูปที่ ก.14 ชุดทดลองวงจรภาคจ่ายไฟ (ด้านหลัง)	50
รูปที่ ก.15 สายเชื่อมต่อที่ใช้กับเครื่องทดลอง	51
รูปที่ ข.1 แผนผังการทำงานของโปรแกรมกำเนิดสัญญาณเสียง	53
รูปที่ ข.2 โปรแกรมกำเนิดสัญญาณเสียง	54
รูปที่ ข.3 โปรแกรมทดลองใบงาน	58
รูปที่ ข.4 โปรแกรมเมนูหลัก	72
รูปที่ ข.5 โปรแกรมใบงาน	76
รูปที่ ข.6 โปรแกรมรายละเอียดข้อมูลเกี่ยวกับโทรศัพท์	102
รูปที่ ข.7 โปรแกรมหลัก	105
รูปที่ ค.1 วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)	108
รูปที่ ค.2 ลายวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง (ด้านล่าง)	109
รูปที่ ค.3 การวางอุปกรณ์วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง	110

รูปที่ ค.4 วงจรเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและ โทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit) 111

สารบัญรูป (ต่อ)

รูป	หน้า
รูปที่ ค.5 ลายวงจรเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและโทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง (ด้านล่าง)	112
รูปที่ ค.6 การวางอุปกรณ์วงจรเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและโทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง	112
รูปที่ ค.7 วงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิตช์เมตริกซ์	113
รูปที่ ค.8 ลายวงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (ด้านบน)	114
รูปที่ ค.9 ลายวงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (ด้านล่าง)	115
รูปที่ ค.10 การวางอุปกรณ์วงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิตช์เมตริกซ์	116
รูปที่ ค.11 วงจรสวิตช์เมตริกซ์	117
รูปที่ ค.12 ลายวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (ด้านบน)	117
รูปที่ ค.13 ลายวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (ด้านล่าง)	118
รูปที่ ค.14 การวางอุปกรณ์วงจรสวิตช์เมตริกซ์	118
รูปที่ ค.15 วงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตช์เมตริกซ์กับขุมสาย	119
รูปที่ ค.16 ลายวงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตช์เมตริกซ์กับขุมสาย (ด้านบน)	120
รูปที่ ค.17 ลายวงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตช์เมตริกซ์กับขุมสาย (ด้านล่าง)	120
รูปที่ ค.18 การวางอุปกรณ์วงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตช์เมตริกซ์กับขุมสาย	121
รูปที่ ค.19 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงเครื่องโทรศัพท์และสร้างสัญญาณ Ringing	121
รูปที่ ค.20 ลายวงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงเครื่องโทรศัพท์และสร้างสัญญาณ Ringing	122
รูปที่ ค.21 การวางอุปกรณ์วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงเครื่องโทรศัพท์และสร้างสัญญาณ Ringing	122
รูปที่ ค.22 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร	123
รูปที่ ค.23 ลายวงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร	123
รูปที่ ค.24 การวางอุปกรณ์วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร	124
รูปที่ ค.25 วงจรภาคตรวจสอบเลขหมายปลายทางแบบพัลส์	125
รูปที่ ค.26 วงจรภาคตรวจสอบเลขหมายปลายทางแบบโทน	126
รูปที่ ค.27 วงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง	127
รูปที่ ค.28 ลายวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (ด้านบน)	128
รูปที่ ค.29 ลายวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (ด้านล่าง)	129
รูปที่ ค.30 การวางอุปกรณ์วงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง	130

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปริญญานิพนธ์

ในปัจจุบันการติดต่อสื่อสาร และการประสานงานต่างๆ ภายในหน่วยงานหรือนอกหน่วยงาน ต้องการความสะดวกรวดเร็วในการติดต่อเป็นสิ่งสำคัญ อุปกรณ์ในการติดต่อสื่อสารมีหลายประเภทด้วยกัน เช่น วิทยุติดตามตัว, โทรศัพท์มือถือ, แฟกซ์ ฯลฯ โทรศัพท์เป็นเครื่องมือสื่อสารที่มีความสำคัญชนิดหนึ่ง ดังนั้นการศึกษาการทำงานของระบบและองค์ประกอบของโทรศัพท์นั้นจึงเป็นส่วนสำคัญส่วนหนึ่งของผู้ที่ศึกษาทางด้านโทรศัพท์

โดยทั่วไปชุมสายโทรศัพท์จะเป็นระบบอัตโนมัติ การศึกษาระบบชุมสายโทรศัพท์เพียงในทางทฤษฎีนั้น อาจทำให้เกิดความเข้าใจได้ยาก อีกทั้งความยุ่งยากซับซ้อนของระบบการจัดการส่วนต่างๆ ของระบบชุมสายโทรศัพท์ ฉะนั้นการสร้างชุดทดลองเพื่อจำลองการทำงานของระบบการทำงานของชุมสายโทรศัพท์ จะเป็นการง่ายต่อการศึกษาและความเข้าใจ และลดความยุ่งยากซับซ้อนโดยแบ่งส่วนการทำงานเป็นส่วนย่อยๆ ให้ศึกษา อีกทั้งให้แสดงผลทางจอคอมพิวเตอร์เพื่อให้ศึกษารายละเอียดได้มากยิ่งขึ้น

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์นี้ สามารถนำไปใช้งานได้ง่าย เหมาะสำหรับเป็นชุดทดลองประกอบการเรียนวิชาโทรศัพท์ โดยมีใบงานประกอบการทดลอง, เนื้อหาเกี่ยวกับเรื่องที่ทดลอง และชุดทดลองที่แสดงผลการทดลองหน้าจอคอมพิวเตอร์ ทำให้ผู้ที่ปฏิบัติการทดลองเข้าใจการทำงานและผลการทดลองได้เร็ว เพราะสามารถดูรายละเอียดจากการทดลองได้ที่จอคอมพิวเตอร์ประกอบกับใบงานที่ทดลอง

1.2 จุดความสามารถของโครงการ

โครงการนี้มีความสามารถดังต่อไปนี้

1. จำลองและสาธิตการทำงานของระบบชุมสายโทรศัพท์ โดยเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ เพื่อศึกษาการทำงานของระบบโทรศัพท์ได้
2. มีใบงานประกอบชุดทดลอง เพื่อใช้เป็นสื่อการเรียนการสอนวิชาโทรศัพท์
3. ใช้เป็นชุมสายย่อย. เพื่อใช้งานจริงในการสื่อสารโทรศัพท์ จำนวน 8 คู่สาย และสามารถสนทนาได้พร้อมกัน 2 คู่สาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1.3 เนื้อหาโดยสังเขป

เนื้อหาภายในโครงการฉบับนี้ แบ่งออกเป็นบทต่างๆ เพื่อความสะดวกในการศึกษา และทำความเข้าใจโดยในแต่ละบทประกอบด้วยเนื้อหาที่สำคัญดังนี้

บทที่ 1 บทนำ กล่าวถึงความเป็นมาและความสำคัญของปริญญาโท เพื่อให้เห็นถึงลักษณะทั่วไปเกี่ยวกับหลักการและเหตุผล ขีดความสามารถของโครงการ ประโยชน์ของโครงการ และเนื้อหาโดยสังเขปของปริญญาโท

บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการ บทนี้ประกอบด้วยทฤษฎีเกี่ยวกับระบบโทรศัพท์ กระบวนการทำงานของระบบชุมสาย หลักการเบื้องต้นของเครื่องโทรศัพท์ เครื่องรับโทรศัพท์ หลักการเบื้องต้นของระบบโทรศัพท์ สัญญาณต่างๆ ประเภทของชุมสายโทรศัพท์ กระบวนการทำงานของโทรศัพท์ ตลอดจนหลักการต่างๆ ที่เกี่ยวข้องและนำมาใช้ในการทำโครงการ

บทที่ 3 การออกแบบ การสร้าง และการทำงาน ในบทกล่าวถึงการออกแบบ การสร้าง และการทำงานในส่วนต่างๆ ของชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ เช่น ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง ชุดสวิตซ์เมตริก ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต และชุดจ่ายไฟ

บทที่ 4 การทดลองและผลการทดลอง กล่าวถึงการนำวงจรในภาคต่างๆ มาทดลอง พร้อมทั้งนำผลการทดลองที่ได้มาเปรียบเทียบกับทฤษฎี

บทที่ 5 บทสรุป ปัญหา แนวทางแก้ไขและพัฒนา กล่าวถึงผลสรุปของการทำโครงการ โดยการนำผลการทำงานที่ได้จากโครงการมาเปรียบเทียบกับผลที่คาดว่าจะได้รับจากการทำโครงการที่ได้ตั้งเป้าหมายเอาไว้ รวมทั้งปัญหาและอุปสรรคที่เกิดขึ้นในการทดลอง พร้อมทั้งแนวทางแก้ไขและพัฒนาโครงการต่อไป

ภาคผนวก เป็นส่วนที่แสดงแผนผังการทำงานและวงจรชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ผังงานของโปรแกรมที่แสดงถึงการทำงานของชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ โปรแกรมที่ใช้ในการควบคุม หน่วยประมวลผลกลาง ซึ่งทำหน้าที่ควบคุมการทำงานวงจรในภาคต่างๆ ภายในชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

ภาคผนวก ก เครื่องต้นแบบ

ภาคผนวก ข ผังการทำงานและโปรแกรม

ภาคผนวก ค วงจรและแผ่นวงจรพิมพ์

ภาคผนวก ง ใบงานการทดลอง

ภาคผนวก จ รายละเอียดและคุณสมบัติของอุปกรณ์

ภาคผนวก ฉ คู่มือการใช้ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการ

2.1 กล่าวนำ

คำว่า Telephony มาจากคำภาษากรีก 2 คำ คือ คำว่า Tele แปลว่าระยะทาง และคำว่า Phon ที่แปลว่าเสียง เมื่อกล่าวถึงการพูดหรือสนทนาที่ใช้สัญญาณไฟฟ้าระหว่างผู้พูดที่หนึ่ง ไปยังอีกที่หนึ่งในระยะทางไกลๆ

อุปกรณ์ที่ใช้ในการพูดของผู้พูดต้นทางและปลายทางถูกเรียกว่า Terminal เสียง คือ แรงแค้นคลื่นที่เดินทางไปในอากาศ ที่แต่ละ Terminal จะมีการเปลี่ยนแรงแค้นคลื่นให้เป็นสัญญาณไฟฟ้า โดยเครื่องส่งโทรศัพท์ซึ่งเรียกสัญญาณนี้ว่าสัญญาณเสียงพูดและสัญญาณนี้จะถูกส่งไปยัง Terminal และจะมีการเปลี่ยนสัญญาณไฟฟ้านี้กลับไปเป็นคลื่นเสียงโดยเครื่องรับโทรศัพท์ทั้งเครื่องรับและเครื่องส่งที่ใช้ในงานนี้ที่ติดตั้งไว้ที่บ้านจะติดตั้งได้ง่าย คำว่า Terminal ถูกใช้ครอบคลุมไปถึงอุปกรณ์อื่นๆ โดยเริ่มจากโทรศัพท์เบื้องต้นไปจนถึงการสื่อสารที่ซับซ้อน

ความรู้พื้นฐานเกี่ยวกับสัญญาณไฟฟ้า ถูกสร้างโดยคลื่นเสียงที่ส่งเข้าไปในโทรศัพท์เพื่อส่งต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง นั่นคือเสียงมีการเดินทาง ในการต่อโทรศัพท์แบบเบื้องต้น 2 เครื่องเข้าด้วยกัน ด้วยการใช้คู่สายซึ่งเรียกว่า Line ในระยะทางที่ห่างกันไม่มาก อุปกรณ์อื่นที่อาจจะใช้ร่วมกันกับการส่งสัญญาณไฟฟ้า อาจเป็นอุปกรณ์ขยายสัญญาณ Radio Links หรือไฟเบอร์ออฟติกเคเบิล สำหรับการส่งสัญญาณอาจถูกเปลี่ยนให้เป็นสัญญาณวิทยุ หรือสัญญาณแสง แต่ทุกกรณีสัญญาณที่เข้าหรือออก Terminal จะเป็นสัญญาณไฟฟ้า

2.2 หลักการเบื้องต้นของเครื่องโทรศัพท์

เครื่องโทรศัพท์เป็นอุปกรณ์ปลายทางชนิดหนึ่งที่ทำหน้าที่ส่งสัญญาณเสียงพูดระหว่างผู้เช่า (Subscriber) โดยทำหน้าที่แปลงสัญญาณเสียงเป็นสัญญาณไฟฟ้า ส่งไปในสายและในทางกลับกัน ทำการเปลี่ยนสัญญาณไฟฟ้าเป็นสัญญาณเสียงตามเดิม

เครื่องโทรศัพท์ (Telephone Set) ประกอบด้วยส่วนต่างๆ ที่สำคัญดังนี้

1) ปากพูดและหูฟัง (Handset) ประกอบด้วย ปากพูดและหูฟังรวมอยู่ด้วยกัน

1.1) ปากพูด คือ เครื่องส่ง

1.2) หูฟัง คือ เครื่องรับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 2) กระดิ่ง (Ringing) คือ อุปกรณ์ที่ส่งสัญญาณที่บอกว่ามีคนเรียกเข้ามา
- 3) สวิตช์ตัดต่อ (Hook Switch) ทำหน้าที่ตัดต่อวงจร
- 4) หน้าปัทม์ มีทั้งแบบหมุนและแบบกดปุ่ม

2.3 เครื่องรับโทรศัพท์

เครื่องรับโทรศัพท์แบบธรรมดา (Private Telephone) คือ เครื่องโทรศัพท์ที่ติดตั้งตามบ้าน ที่พักอาศัยหรือที่ทำงานขนาดเล็ก แบ่งออกได้ดังนี้

1) เครื่องโทรศัพท์แบบกดปุ่ม

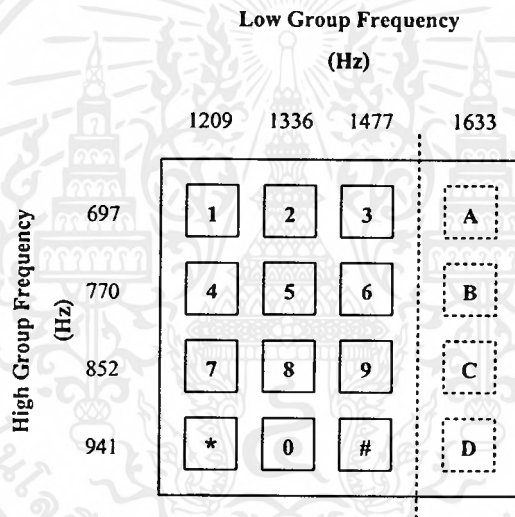
เครื่องโทรศัพท์ที่มีหน้าปัทม์เป็นแบบกดปุ่ม ใช้สัญญาณความถี่คู่ (Dual Tone Multi Frequency : DTMF) ในการส่งเลขหมายโทรศัพท์นั้น โดยทั่วไปหน้าปัทม์จะมี 12 ปุ่ม แบ่งเป็น 4 แถว 3 หลัก บางแบบอาจจะมีถึง 16 ปุ่ม โดยเพิ่มหลักที่ 4 ขึ้นมา ความถี่ที่ใช้งานในแต่ละแถวและหลักจะมีความถี่ต่างกัน ความถี่ของทั้ง 4 แถวเรียกว่าเป็นกลุ่มความถี่ต่ำ (Low Group Frequency) ความถี่ของทั้ง 3 หรือ 4 หลัก เรียกว่าเป็นกลุ่มความถี่สูง (High Group Frequency) การกดปุ่มที่เลขหมายใดๆ ที่จะทำให้อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ภายในเครื่องโทรศัพท์ผลิตความถี่ออกมา 2 ความถี่ เช่น เมื่อกดเลข 5 ความถี่ที่ออกมา คือ 770 Hz และ 1336 Hz ความผิดพลาดที่ยอมให้เกิดขึ้นได้จะเป็น $\pm 1.5\%$ สำหรับการผลิตความถี่ และ $\pm 2\%$ สำหรับการรับเลขหมาย ข้อดีของการใช้โทรศัพท์แบบกดปุ่ม (DTMF Dialing)

- 1.1) สามารถลดเวลาในการหมุนเลขหมายลง ทำให้เวลาเฉลี่ยที่ใช้โทรศัพท์แต่ละครั้งลดลง ชุมสายโทรศัพท์สามารถรับ Traffic ได้มากขึ้น
- 1.2) สามารถใช้วงจรโซลิดสเตทอิเล็กทรอนิกส์ (Solid-State Electronic) แทนอุปกรณ์ทางคานกลไก (Mechanic) จึงทำให้มีความรวดเร็วและความแม่นยำในการส่งเลขหมายไปยังชุมสายปลายทาง
- 1.3) สามารถเพิ่มปุ่มกดได้อีก 4 ปุ่ม (แถวที่ 4) เพื่อใช้ในการส่งสัญญาณการบริการประเภทอื่นๆ
- 1.4) มีความเหมาะสมที่จะใช้กับชุมสายระบบ Stored Program Control (SPC)

2) เครื่องรับโทรศัพท์แบบหมุน

เครื่องรับโทรศัพท์แบบหมุนใช้หลักการ คือ ผู้เรียกยกปากพูดหูฟัง ขึ้นจากที่รองรับ (Cradle) ทำให้สวิตช์ตัดต่อปิดวงจรของสายเส้น Tip (T) และ Ring (R) ซึ่งเป็นผลทำให้วงจรของรีเลย์คอยล์ (Relay Coil) ในชุมสายโทรศัพท์ อุปกรณ์สวิตช์ในชุมสายโทรศัพท์ก็จะส่งสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) มายังเครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียก เพื่อเป็นสัญญาณให้ผู้เรียกทราบว่าเริ่มหมุนการคำนวณว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เลขหมายได้แล้ว และชุมสายโทรศัพท์ก็พร้อมที่จะรับเลขหมายที่ผู้เรียกหมอน เมื่อผู้เรียกหมอน เลขหมายหนึ่ง เมื่อหมอนเสร็จแล้วและปล่อยมือ หน้าปัทม์ของเครื่องโทรศัพท์จะหมุนกลับที่เดิม ในขณะที่หน้าปัทม์หมอนที่เดิมจะมีผล คือ ทำให้ลูกเบี้ยว หมุนตาม การหมุนของลูกเบี้ยวนี้ จะทำให้หน้าสัมผัส ปิดและเปิดวงจรจำนวนครั้งเท่ากับเลขหมายที่หมอน จากการที่หน้าสัมผัสปิด วงจรจะทำให้กระแสไหลได้เรียกว่ากระแสอิมพัลส์ (Impulse) และเมื่อหน้าสัมผัสเปิด วงจรกระแสก็จะหยุดไหล การที่กระแสไหลและหยุดไหลนี้มีผลทำให้เกิดพัลส์ (Pulse) ขึ้นและ จำนวนพัลส์ที่เกิดขึ้นก็จะมีจำนวนเท่ากับเลขหมายที่หมอน เช่น หมอนเลข 1 ก็เกิด 1 พัลส์, หมอน เลข 5 จะเกิด 5 พัลส์ และหมอนเลข 0 จะเกิด 10 พัลส์ เป็นต้น



รูปที่ 2.1 หน้าปัทม์ของโทรศัพท์แบบกดปุ่มและความถี่ที่ใช้

ความเร็วของหน้าปัทม์ (Dial Speed) ของเครื่องโทรศัพท์ที่มีความสำคัญที่ต้องกำหนดให้อยู่ ในมาตรฐาน ซึ่งประกอบไปด้วยความเร็วของกระแสอิมพัลส์ อัตราส่วนการตัด-ต่อ (Break Make Ratio) ของหน้าสัมผัส และช่วงเวลาหยุดของระหว่างเลขหมาย (Interdigit Interval) ตามปกติแล้ว ความเร็วของกระแสอิมพัลส์จะใช้อยู่ 2 ค่า คือ 10 และ 20 IPS (Impulse per Second) ส่วนค่า มาตรฐานสำหรับอัตราส่วนการตัด-ต่อ จะมีค่าเท่ากับ 2:1 ซึ่งหมายความว่าหน้าสัมผัสจะต้องตัด วงจรเป็นเวลา 2 หน่วยเวลา และต้องต่อวงจรเป็นเวลา 1 หน่วยเวลา

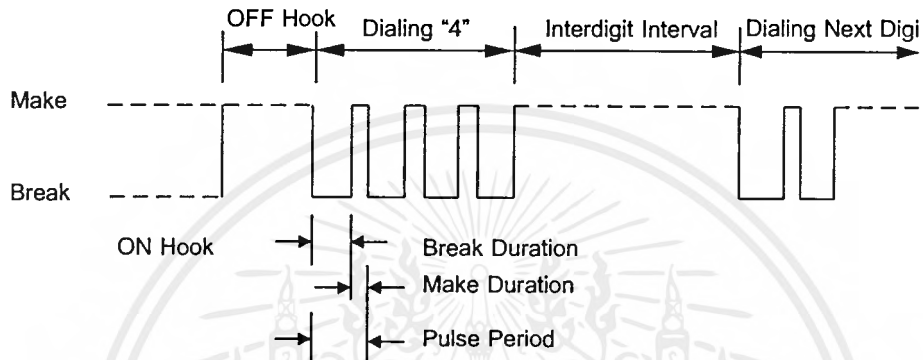
ในกรณีที่ความเร็วของอิมพัลส์เป็น 10 IPS ก็จะทำให้ค่าของคาบเวลาของพัลส์ เป็น 100 มิลลิวินาที นั่นคือ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ช่วงเวลาของการตัดวงจร = 100 มิลลิวินาที \times 2/3 = 66.6 มิลลิวินาที

ช่วงเวลาของการต่อวงจร = 100 มิลลิวินาที \times 1/3 = 33.3 มิลลิวินาที

ส่วนช่วงเวลาหยุดระหว่างเลขหมาย โดยทั่วไปมีค่าเป็น 700 มิลลิวินาที อาจใช้ได้ในช่วงตั้ง แต่ 600 มิลลิวินาที ถึง 900 มิลลิวินาที



รูปที่ 2.2 พัลส์ที่เกิดขึ้นเมื่อหมุนเลข 4

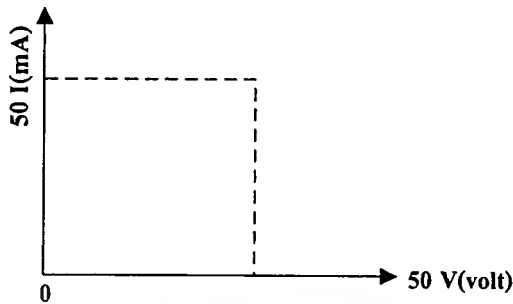
3) เปรียบเทียบเวลาการส่งเลขหมายแบบกดปุ่มและแบบหมุน

ระบบการส่งเลขหมายแบบกดปุ่ม เป็นการส่งเลขหมายที่รวดเร็วกว่าการส่งแบบหมุน ทั้งในด้านหลักการและด้านปฏิบัติ หลักการของ DTMF มีอยู่ว่าเวลาที่ใช้ส่งเลขหมาย 1 ตัว คือ 100 มิลลิวินาที คือ มีสัญญาณ 50 มิลลิวินาที สลับกับไม่มีสัญญาณ 50 มิลลิวินาที

ในขณะที่ระบบพัลส์ใช้เวลาในการส่งเลขหมาย 1 ตัว คือ 60 มิลลิวินาที สลับกับ 40 มิลลิวินาที รวมด้วยช่องว่างระหว่างเลขแต่ละตัว 700 มิลลิวินาที

2.4 หลักการเบื้องต้นของระบบโทรศัพท์

ในระบบชุมสายโทรศัพท์ สายที่มาจากองค์การโทรศัพท์หรือสายนอก เรียกอีกชื่อว่า Co-line จะมีแรงดันต่างกันระหว่างกรณีวงหุโทรศัพท์ (เปิดวงจร) ประมาณ 48 โวลต์ และกรณียกหูโทรศัพท์ (ปิดวงจร) มีค่าประมาณ 12 โวลต์ สาย Co-line เมื่อตัดวงจร จะมีกระแสไหลผ่านไม่เกินค่าๆ หนึ่ง ประมาณไม่เกิน 45 มิลลิแอมป์ กรณีทั่วไปค่ากระแสจะอยู่ระหว่าง 18 - 45 มิลลิแอมป์ ความต้านทานภายในสายจะอยู่ในช่วง 200 - 1500 โอห์ม และมีการใช้สัญญาณต่างๆ เพื่อให้ผู้ใช้สามารถทราบสถานะการทำงานในขณะนั้นได้ ซึ่งรายละเอียดของสัญญาณต่างๆ มีดังนี้



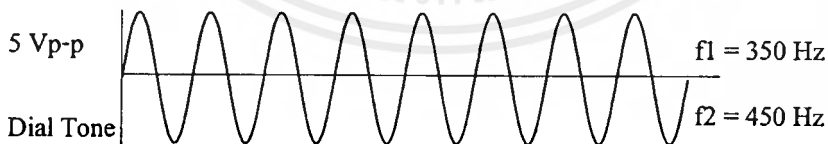
รูปที่ 2.3 กราฟแรงดันและกระแสในสาย Co-line

2.5 สัญญาณต่างๆ ในระบบโทรศัพท์

สัญญาณสมาชิก (Subscriber Signal) คือ สัญญาณที่เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งสถานะต่างๆ ไว้ให้ ประกอบด้วยสัญญาณให้หมุน (Dial Tone), สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone), สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone), สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone) และสัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง (Engaged Tone) โดยสัญญาณต่างๆ ดังที่กล่าวมาจะมีรายละเอียดที่แตกต่างกันตามลักษณะเฉพาะของแต่ละสัญญาณ ซึ่งมีรายละเอียดดังต่อไปนี้

1) สัญญาณให้หมุน (Dial Tone หรือ DT)

สัญญาณให้หมุน ใช้เพื่อให้สมาชิกผู้เรียกทราบว่าหมุนเลขหมายได้แล้ว เป็นสัญญาณเสียงต่อเนื่อง เกิดจากการรวมความถี่ระหว่าง $f_1 = 350$ เฮิรตซ์ และ $f_2 = 450$ เฮิรตซ์

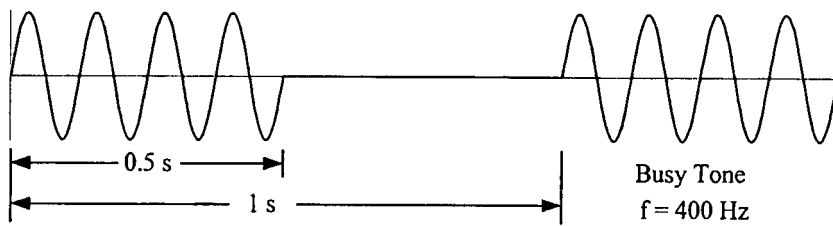


รูปที่ 2.4 สัญญาณให้หมุน

2) สัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง (Engaged Tone หรือ ET)

สัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง ใช้เพื่อเตือนสมาชิกผู้เรียกว่า ตอนที่เรียกนี้ชุมสายไม่ว่างควรวางหูก่อนสักระยะหนึ่งจึงเริ่มต่อใหม่ เป็นสัญญาณขนาด 400 เฮิรตซ์ มีจังหวะการส่ง 0.5 วินาที และหยุดส่ง 0.5 วินาที

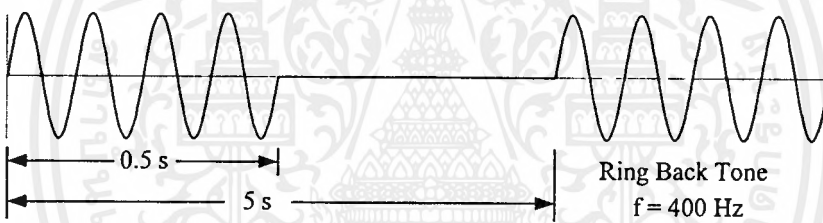
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.5 สัญญาณไม่ว่าง

3) สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone หรือ RBT)

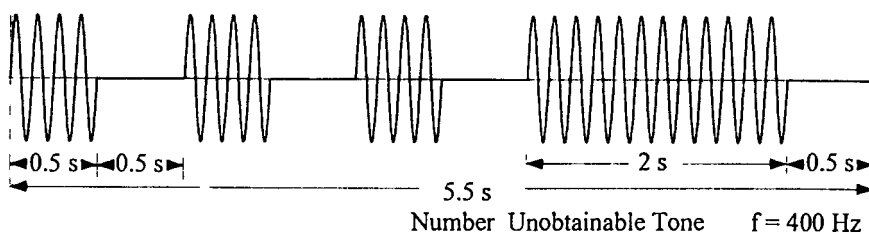
สัญญาณเรียกกลับ ใช้เมื่อการต่อทุกชั้นคอนสำเร็จ เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งให้ผู้เรียกทราบเป็นสัญญาณ 16 เฮิรตซ์ ควบคู่ไปกับสัญญาณขนาด 400 เฮิรตซ์ แบบเอเอ็ม มีสัญญาณ 0.67 ถึง 1.5 วินาที ไม่มีสัญญาณ 2 ถึง 4 วินาที



รูปที่ 2.6 สัญญาณเรียกกลับ

4) สัญญาณไม่มีเลขหมาย (Number Unobtainable Tone หรือ NU Tone)

เป็นสัญญาณที่บอกให้ผู้โทรทราบว่าเลขหมายที่ผู้ใช้หมุนมาไม่มีใช้งานอยู่ ซึ่งสร้างมาจากสัญญาณที่มีความถี่ 400 เฮิรตซ์ ทำการส่งออกไปเป็นจังหวะ

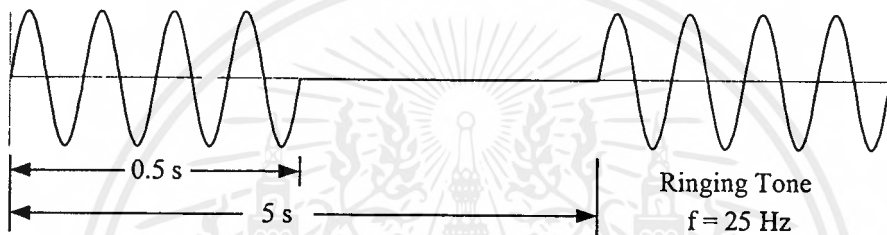


รูปที่ 2.7 สัญญาณ ไม่มีเลขหมาย

5) สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone หรือ RGT)

สัญญาณกระดิ่ง ใช้เมื่อการต่อของผู้เรียกดำเนินการสำเร็จ เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งให้ผู้ใช้โทรศัพท์รับทราบเป็นสัญญาณ 16 เฮิรตซ์ ควบคู่ไปกับสัญญาณขนาด 400 เฮิรตซ์ แบบเอเอ็ม ซึ่งมีลักษณะที่เหมือนกันกับสัญญาณกระดิ่ง คือ เวลาที่ส่งสัญญาณและช่วงเวลาที่ไม่ส่งสัญญาณ จะมีลักษณะที่เหมือนกัน สัญญาณดังกล่าวจะใช้ในการสั้นกระดิ่งของผู้ใช้โทรศัพท์ มีแรงดันประมาณ 75 – 110 โวลต์พีก (Vp)

สัญญาณที่ได้กล่าวมาแล้วนั้นจะผ่านวงจรรองความถี่ต่ำเพื่อให้ได้เป็นสัญญาณไซน์



รูปที่ 2.8 สัญญาณกระดิ่ง

2.6 ประเภทของชุมสายโทรศัพท์

ชุมสายโทรศัพท์แบ่งออกเป็น 2 ประเภทใหญ่ๆ คือ

2.6.1 ชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง

ชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง ได้แก่ ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (Local Exchange) และตู้สาขา (Private Automatic Branch Exchange : PABX)

2.6.2 ชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง

ชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง ได้แก่ ชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่านท้องถิ่น (Tandem Exchange) และชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่านทางไกล (Transit Exchange) ซึ่งรายละเอียดของชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรงและแบบไม่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรงมีรายละเอียดดังต่อไปนี้

1) ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น

ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น หมายถึง ชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้ากับระบบชุมสายโดยตรง ชุมสายโทรศัพท์แบบที่มีขนาดตั้งแต่เป็นร้อยๆ เลขหมาย จนถึงหมื่น เลขหมายหรือมากกว่า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2) ผู้สาขา

ผู้สาขา เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่มีลักษณะคล้ายกันกับชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น แต่จะใช้ติดต่อกันภายในสำนักงาน โดยไม่ต้องผ่านชุมสายท้องถิ่น ผู้สาขาจัดเป็นชุมสายโทรศัพท์ที่มีบริการพิเศษ (Facilities) แก่เลขหมายภายใน (Extension) ได้หลายอย่าง ซึ่งขึ้นอยู่กับผู้สาขานั้นๆ ว่า มีขีดความสามารถเป็นอย่างไร การบริการพิเศษได้แก่ การย่อเลขหมาย (Abbreviated Dialling), การเรียกกลับอัตโนมัติ (Automatic Call Back), การประชุมกันทางโทรศัพท์ (Conference Call), การโอนการเรียก (Transfer of Call), การโอนโทรศัพท์คิดตามตัว ฯลฯ นอกจากนี้ในกรณีที่ผู้สาขาได้ทำการต่อเชื่อมกับชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น จะทำให้โทรศัพท์เลขหมายภายในสามารถติดต่อไปยังเลขหมายภายนอกได้ โดยผ่านชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น และในทำนองเดียวกัน โทรศัพท์จากเลขหมายภายนอกก็สามารถเรียกเข้าไปยังเลขหมายภายใน โดยผ่านผู้สาขาได้ ผู้สาขาจะมีขนาดตั้งแต่ไม่ถึง 10 เลขหมาย จนถึง 10,000 เลขหมาย หรือมากกว่า

3) ชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่าน

ชุมสายโทรศัพท์ต่อผ่าน หมายถึง ชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเลขหมายโทรศัพท์ของผู้เช่าต่อเข้ามาโดยตรง แต่จะบริการการเรียกระหว่างชุมสายท้องถิ่น กับชุมสายท้องถิ่นด้วยกัน การเรียกระหว่างโทรศัพท์ 2 เลขหมาย อาจเรียกผ่านไปยังชุมสายต่อผ่านหลายๆ ชุมสายก็ได้ ชุมสายต่อผ่านยังแบ่งได้เป็น 2 แบบ คือ ชุมสายต่อผ่านท้องถิ่น เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้สำหรับต่อผ่านภายในโครงข่ายท้องถิ่น (Local Network) หนึ่งๆ เท่านั้น เช่น การเรียกภายในกรุงเทพฯ หรือในเขตพื้นที่เดียวกัน เป็นต้น และชุมสายต่อผ่านทางไกล (Transit Exchange) เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้สำหรับต่อผ่านไปยังโครงข่ายท้องถิ่นอื่นๆ เช่น การเรียกจากจังหวัดสุราษฎร์ธานีมายังกรุงเทพฯ หรือการเรียกจากจังหวัดอุดรธานีไปยังกระบี่ และตลอดจนทุกจังหวัดที่ใช้โทรศัพท์ติดต่อสื่อสารถึงกัน เป็นต้น

2.7 ชุมสายโทรศัพท์

ในปัจจุบันระบบชุมสายโทรศัพท์ที่มีใช้กันมีด้วยกัน 2 ระบบ คือ

1) ชุมสายระบบครอสบาร์ (Crossbar System)

2) ชุมสายระบบเอสพีซี (SPC)

ซึ่งทั้งสองจะมีโครงสร้างพื้นฐานดังนี้

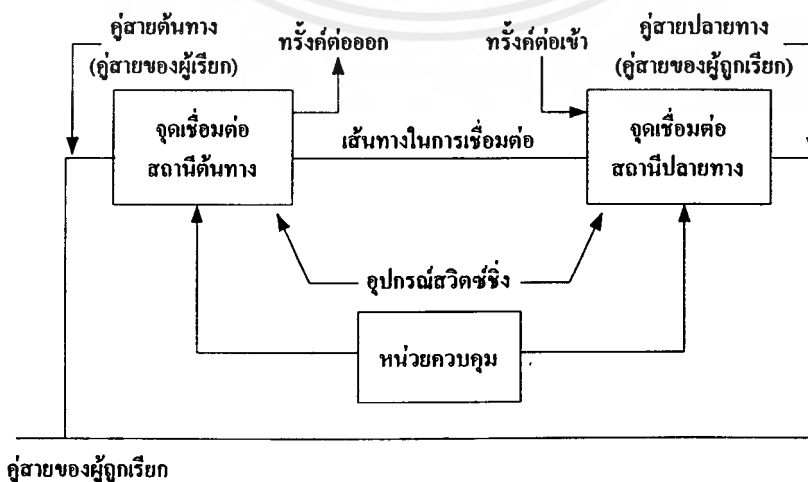
จากรูปที่ 2.9 เป็นวงจรมูลฐานของระบบโทรศัพท์โดยทั่วไป คู่สายของผู้เรียกจะต่ออยู่ที่คู่สายผู้เรียก และเครื่องของผู้ถูกเรียกจะต่ออยู่กับคู่สายของผู้ถูกเรียก กรณีที่เป็นการต่อเข้าหรือ

ออกจากชุมสายอื่น จุดของผู้เรียกและผู้ถูกเรียกของแต่ละชุมสายจะทำงานร่วมกันเสมือนอยู่ในการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ชุมสายเดียวกัน ผู้เรียกและผู้ถูกเรียกจะถูกเชื่อมต่อถึงกัน โดยผ่านเส้นทางภายในชุมสายนั้น โดยไม่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์ที่ใช้เชื่อมต่อระหว่างชุมสายเลย

การเชื่อมต่อไปยังชุมสายอื่น จะผ่านเคเบิลที่มีหลายคู่สายภายใน เรียกว่า ท렁ค์ (Trunks) ท렁ค์อาจเป็นเคเบิลโลหะ (Metallic Cables) สายมัลติเพล็กซ์ความเร็วสูง, สายใยแก้วนำแสง (Optic Fiber) หรือตัวกลางอื่นๆ ที่มีหลายช่องสัญญาณ โดยทั่วไปท렁ค์จะเป็นสายที่มีความสามารถในการส่งผ่านข้อมูลข่าวสารได้ดีกว่าคู่สายธรรมดา มีการเชื่อมต่อที่ยุ่ยากและสลับซับซ้อนต้องการการบำรุงรักษาที่ดีกว่า จึงมีราคาสูงกว่าคู่สายธรรมดา สายที่ใช้เชื่อมต่อภายในชุมสายระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก จะถูกเรียกว่า จุดต่อ (Junctors) หรือท렁ค์ภายในชุมสาย (Inter Office Trunks) ขึ้นอยู่กับชนิดของเครื่องจุดที่เชื่อมต่อและวิธีการที่ใช้เชื่อมต่อ

ภาคควบคุมเป็นส่วนประกอบหนึ่งของชุมสายที่มีความสลับซับซ้อน และมีความฉลาดสามารถวิเคราะห์และประมวลผลได้รวดเร็ว เพื่อควบคุมระบบสวิตซ์ของผู้เรียกและผู้ถูกเรียก ในชุมสายระบบใหม่ๆ ที่ใช้ในปัจจุบันจะมีภาคควบคุมที่มีความสามารถสูง มีความละเอียดในการควบคุมวงจรสวิตซ์ที่เป็นลอจิกเกต แยกการควบคุมภาคของผู้เรียกและผู้ถูกเรียกออกจากกันได้อย่างเด็ดขาด แต่ละชุมสายอาจมีภาคควบคุมหลายตัวช่วยกันทำงานเพื่อประสิทธิภาพที่สูงสุด โดยปกติเมื่อมีการเรียกมาจากผู้เช่า ชุมสายจะได้รับเลขหมายจากการถอดรหัสสัญญาณความถี่คู่เลขหมายที่ได้จะถูกนำมาวิเคราะห์เพื่อเชื่อมเส้นทางจากผู้เรียกไปยังผู้ถูกเรียก ถ้าเป็นการเรียกออกไปยังต่างชุมสายจะทำการต่อคู่สายผู้เรียกของชุมสายออกไปทางจุดเชื่อมต่อชุมสายอื่น เรียกว่าต่อเป็นระบบติดต่อทางไกล และเมื่อถึงชุมสายปลายทาง ก็จะต่อเข้ากับจุดต่อของชุมสายปลายทางเพื่อต่อไปยังคู่สายของผู้รับ



ในการใช้งานโทรศัพท์แต่ละครั้ง ชุมสายจะมีขั้นตอนการทำงานที่เหมือนกัน คือ จะรอสัญญาณยกหู (Off Hook) โดยมีวงจรสำหรับตรวจสอบสถานะของคู่สายอยู่ภายในส่วนตรวจสอบเพื่อสังเกตการณ์ทุกคู่สายอยู่ตลอดเวลา ดังนั้น อุปกรณ์ที่ใช้ในส่วนนี้จึงต้องมีจำนวนเท่ากับคู่สายที่ต่ออยู่กับผู้เช่า

เมื่อชุมสายรู้ถึงความต้องการใช้คู่สายของผู้เช่า ชุมสายจะต่อวงจรผ่านเส้นทางและตรวจสอบว่าเลขหมายปลายทางว่างหรือไม่ ถ้าว่างจะส่งสัญญาณเรียกออกไป จะมีวงจรคอยตรวจสอบ (Supervise) การยกหูของผู้ถูกเรียก หากผู้รับยกหู ภาคควบคุมจะต่อวงจรให้สนทนากันได้ และคอยจนกว่าผู้ใช้จะวางหูโทรศัพท์ โดยจะเลิกใช้เส้นทางตั้งแต่ผู้เรียก ผ่านเส้นทางช่องใช้งานจนถึงผู้ถูกเรียกออกไป

หากคู่สนทนาไม่ได้อยู่ในชุมสายเดียวกัน ชุมสายจะค้นหาเส้นทางของครั้งที่จะต้องออกไปยังชุมสายอื่น ถ้าหากการเชื่อมต่อสำเร็จ ชุมสายต้นทางจะส่งข้อมูลเกี่ยวกับเลขหมายของผู้รับไปยังชุมสายที่ต่ออยู่

ในทุกระบบของเครื่องชุมสายโทรศัพท์จะต้องมีความสามารถพื้นฐาน คือ

- 1) การรับสัญญาณ (Signal Reception)
- 2) การแปลความหมายของสัญญาณ (Signal Interpretation)
- 3) การเก็บและการแปลเลขหมาย (Storage and Number Interpretation)
- 4) การเลือกเส้นทาง (Path Selection)
- 5) การสังเกตการณ์และการควบคุม โครงข่าย (Network Path Provision and Control)
- 6) การส่งสัญญาณ (Signal Transmission)

1) การรับสัญญาณ (Signal Reception)

สัญญาณ หมายถึง สัญญาณเลขหมายที่มาจากผู้เช่าหรือครั้งที่จากชุมสายอื่น และสัญญาณอื่นๆ ที่ติดต่อระหว่างชุมสายโทรศัพท์ เช่น CCIS (Common Channel Interoffice Signaling), DC Current, Single Frequency (SF), Multi Frequency (MF, 2-out-of-5) และอื่นๆ ซึ่งโดยปกติวงจรส่วนที่ใช้สัญญาณที่มาจากผู้เช่าจะเป็นอุปกรณ์ที่แบ่งกันใช้ เช่น ส่วนถอดรหัส DTMF จะถูกนำมาต่อเข้ากับคู่สายเฉพาะเวลาเริ่มต้นของการเรียก เมื่อต่อวงจรสนทนาแล้วส่วนถอดรหัสนี้จะถูกตัดออกไป เพื่อให้คู่สายอื่นสามารถนำไปใช้ได้ และด้วยเหตุที่อุปกรณ์ส่วนที่ใช้ร่วมกันมีจำนวนจำกัด จึงอาจทำให้เกิดการจำกัดปริมาณในการเรียกขึ้นได้ แต่จะไม่มีผลต่อวงจรสนทนาที่ต่อเสร็จเรียบร้อยแล้ว

2) การแปลความหมายของสัญญาณ (Signal Interpretation)

เป็นส่วนประกอบประกอบหนึ่งของชุมสายที่มีความซับซ้อน ใช้แปลความหมายของสัญญาณที่รับ-ส่งระหว่างเครื่อง ซึ่งเป็นภาษาที่มนุษย์ไม่สามารถเข้าใจได้โดยตรง เป็นสัญญาณที่ชุมสายใช้ตกลงกันว่าจะใช้เส้นทางใดในการเชื่อมต่อคู่สายสนทนาระหว่างชุมสาย

ตารางที่ 2.1 ขั้นตอนการทำงานของชุมสายโทรศัพท์

ผู้เรียก (Caller)	ผู้ถูกเรียก(Called)	ชุมสาย (Central Office)
ยกหู		<ol style="list-style-type: none"> 1. รับรู้การยกหู 2. เชื่อมต่อวงจรรับหมายเลข 3. ส่งสัญญาณให้หมุน
หมุนหรือกดเลข		<ol style="list-style-type: none"> 1. เก็บข้อมูลการเรียก 2. แปลข้อมูลการเรียก 3. ส่งหมายเลขให้ส่วนค้นหาเส้นทางควบคุมสวิตช์ 4. ตรวจสอบคู่สายปลายทาง
	ไม่ว่าง	<ol style="list-style-type: none"> 1. ส่งสัญญาณ ไม่ว่างให้ผู้เรียก 2. เผื่อคิว (Supervise) จนกว่าจะว่าง
	ว่าง	<ol style="list-style-type: none"> 1. ส่งสัญญาณกระดิ่งให้ผู้ถูกเรียก 2. ส่งสัญญาณ (Ring Back) ให้ผู้เรียก 3. เผื่อมองการยกหูตอบรับ
	ยกหู	<ol style="list-style-type: none"> 1. เชื่อมต่อวงจรสนทนา 2. เผื่อมองการใช้คู่สาย
วางหู		<ol style="list-style-type: none"> 1. ยกเลิกการใช้เส้นทาง 2. คิดค่าบริการ

3) การเก็บ และการแปลเลขหมาย (Storage and Number Interpretation)

เป็นอีกส่วนที่จำเป็นเบื้องต้นของการเก็บข้อมูลของการเรียก สภาวะของการเรียกและเป็นที่เก็บข้อมูลอื่นๆ ที่แปลความหมายแล้ว ส่วนนี้มีความจำเป็นต้องใช้หน่วยความจำ และสัญญาณส่วนใหญ่ที่ใช้เป็นแบบอนุกรม ดังนั้น วงจรส่วนใหญ่ในระบบถูกออกแบบให้ส่งข้อมูลอย่างอนุกรม (แต่ในตอนนี้จะจัดเก็บแบบขนาน) เพื่อความสะดวกในการค้นหาและแยกแยะ หรือการส่งต่อ เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ข้อมูลไปยังที่อื่น ข้อมูลสถานะของการเรียกจะถูกเก็บในรูปแบบที่เหมาะสม การแปลงข้อมูลเตรียมอุปกรณ์หรือจัดหาคำแหน่งของอุปกรณ์สวิตช์ เพื่อให้สอดคล้องกับเลขหมายที่เรียกหัตถทางไกล กลุ่มของทรังก์ เป็นต้น โดยข้อมูลที่เก็บนี้จะต้องเป็นข้อมูลที่เวลาจริง พร้อมทั้งจะเรียกใช้ได้ตลอดเวลา

4) การเลือกเส้นทาง (Path Selection)

ในชุมสายจะมีตัวตรวจสอบสถานะของกลุ่มสาย หากมีการเรียกออกจากชุมสายจะต้องจัดหาเส้นทางที่ว่าง วิธีการของแต่ละระบบจะแตกต่างกันออกไป ปัจจุบันชุมสายเอสพีซีจะใช้วิธีการคำนวณตำแหน่งหน่วยความจำเพื่อเลือกการเชื่อมต่อในระดับลจิกเกต ส่วนการค้นหาเส้นทางที่ว่างในระบบอิเล็กทรอนิกส์คอลลจะทำการทดสอบระดับแรงดันและกระแสในกลุ่มสาย

5) การสังเกตการณ์และการควบคุมโครงข่าย (Network Path Provision and Control)

การทำงานของส่วนนี้จะสอดคล้องสัมพันธ์กับการทำงานของส่วนเลือกเส้นทาง ในระยะแรกๆ จะถูกควบคุมโดยตรงจากผู้ใช้งาน พัฒนามาเป็นการควบคุมโดยผู้ใช้งานระยะไกล และในปัจจุบันถูกแทนที่ด้วยระบบ Common Control

6) การส่งสัญญาณ (Signal Transmission)

เป็นส่วนที่จำเป็นอีกส่วนหนึ่ง เพื่อที่จะติดต่อผู้เช่าหรือชุมสายอื่น ในยุคแรกๆ จะใช้ขบวนพัลส์ ปัจจุบันเป็นการส่งแบบแบ่งเวลา ซึ่งจะค้นหาสายทรังก์ที่ว่างอยู่ และถูกส่งไปตามสายนั้น ฟังก์ชันการทำงานอีกส่วนหนึ่งเพื่อใช้ติดต่อระหว่างผู้เช่ากับชุมสายซึ่งคอยตรวจสอบสถานะของกลุ่มสาย จ่ายกำลังไฟฟ้าให้กลุ่มสาย ส่งสัญญาณกระดิ่งและอื่นๆ มีชื่อว่า BORSHT ประกอบด้วย

1) แบตเตอรี่ (Battery) จะเป็นตัวจ่ายแรงดันกระแสตรง (-48 VDC) จากชุมสาย โทรศัพท์ไปยังผู้เช่าปลายทาง เพื่อใช้ในการตรวจสอบสถานะของกลุ่มสายและเป็นแหล่งจ่ายให้กับไมโครโฟน

2) ป้องกันแรงดันเกิน (Over voltage protection) ป้องกันแรงดันเกินที่เข้ามาที่กลุ่มสาย เนื่องจากฟ้าผ่าหรือสายโทรศัพท์แตะกับสายไฟฟ้าแรงสูง วงจรป้องกันนี้จะต้องตั้งแรงดันที่เหมาะสมเพื่อไม่ให้ทำงาน เนื่องจากสัญญาณกระดิ่ง

3) สัญญาณเรียก (Ringing) สัญญาณกระดิ่ง เป็นสัญญาณไฟฟ้ากระแสสลับขนาด 88 โวลต์ ความถี่ 20 เฮิร์ตซ์ ส่งไปยังผู้เช่าเพื่อบอกว่ามีการเรียกเข้ามา

4) การตรวจสอบการยกหู (Supervision) ใช้สำหรับตรวจสอบสถานะการยกหู วางหูของกลุ่มสาย โดยตรวจสอบจากกระแสในกลุ่มสาย เมื่อกลุ่มสายยาวมากจะต้องออกแบบให้มีความไวในการตรวจสอบมากขึ้น และต้องลดความไวของการตรวจสอบการยกหูวางหูลงเมื่อต้องใช้กับสายที่เป็ยกขึ้น

5) วงจรไฮบริดจ์ (Hybrid) เป็นตัวแยกสัญญาณที่เข้าและออกตามทิศทางสัญญาณที่มาจากปากพูดและหูฟัง

6) การทดสอบ (Testing) สำหรับตรวจสอบว่าคู่สายที่ต้องการเรียกไปมีสถานะเช่นใด เช่น กำลังสนทนาอยู่ ส่วนนี้จะแตกต่างจาก Supervision ซึ่งจะทำงานเมื่อต้องการเรียกออกเท่านั้น

สำหรับชุมสายระบบดิจิทัลวงจร BORSHT จะมีส่วนของการแปลงระหว่างสัญญาณแอนะล็อก/ดิจิทัล (CODEC ประกอบด้วย A/D และ D/A converter) ใช้อักษรย่อ C ดังนั้นวงจรในส่วนนี้จึงได้ชื่อใหม่ว่า BORSCHT

2.8 กระบวนการทำงานของโทรศัพท์

ในการต่อคู่สายโทรศัพท์ของสมาชิกผู้ใช้ที่ชุมสายโทรศัพท์ใดๆ การทำงานในช่วงเวลาต่างๆ ของชุมสายโทรศัพท์จะเป็นดังนี้

1) สัญญาณ Off Hook

เครื่องโทรศัพท์ของสมาชิกผู้ใช้ที่ต้องการจะเรียกออก สมาชิกผู้ใช้จะต้องยกหูฟังของเครื่องโทรศัพท์ ซึ่งจะทำให้เกิดสัญญาณการยกหู (สัญญาณ Off Hook หรือสัญญาณ seize) จะทำให้ชุมสายรับรู้ได้ว่ามีผู้ที่ต้องการใช้โทรศัพท์ การยกหูโทรศัพท์จะทำให้เกิดการครบวงจรทางไฟฟ้าที่ชุมสาย และที่เครื่องโทรศัพท์ โดยอุปกรณ์ในชุมสายจะเริ่มทำงาน

2) การแสดงตัวของสมาชิกผู้ทำการเรียก

ในการแสดงตัวของสมาชิกผู้ทำการเรียก หน่วยเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์ (SLTU) ในการคิดค่าบริการได้อย่างถูกต้อง และเพื่อการพิจารณาว่าจะต้องใช้เส้นทางการต่อออกทางใด

3) การกำหนดเรื่องการรักษาและการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ร่วม

เมื่อได้รับสัญญาณ Off Hook ระบบควบคุมจะต้องเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ (Common equipment) เข้ากับคู่สาย โดยชุมสายจะจัดหาเส้นทางจากคู่สายมายังอุปกรณ์ร่วมนี้

4) การส่งเลขหมาย

ในการส่งเลขหมายนั้น หลังจากที่ได้รับสัญญาณให้หมุน ผู้ใช้ก็จะกดหมายเลขเครื่องโทรศัพท์ที่ต้องการจะติดต่อด้วย เครื่องก็จะส่งเลขหมายมายังชุมสาย เมื่อชุมสายได้รับแล้วก็จะเก็บเลขหมายดังกล่าวไว้

5) การวิเคราะห์เลขหมาย

ระบบควบคุมจะต้องวิเคราะห์เลขหมายที่ได้รับมา เพื่อที่จะหาเส้นทางการต่อออกจากชุมสายโทรศัพท์ ถ้าเครื่องที่ถูกเรียกนั้นมีการใช้งานอยู่ ทางชุมสายก็จะส่งสัญญาณไม่ว่างไปยัง

เครื่องที่เรียก เอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6) การกำหนดเส้นทางของสวิตช์

ในการกำหนดเส้นทางของสวิตช์ ระบบควบคุมจะรู้ว่าเส้นทางที่ตรงต่อจากเครื่องที่เรียกไป ยังเครื่องที่ถูกเรียกนั้น เป็นเส้นทางใด ดังนั้นจึงต้องสร้างวงจรสนทนาโดยสวิตช์ของชุมสายผ่าน เส้นทางนั้น ในส่วนของระบบควบคุมก็จะมีอัลกอริทึมต่างๆ ที่ใช้ในการเลือกเส้นทางที่ใกล้ที่สุด โดยสวิตช์ที่จุดดังกล่าวจะถูกตรวจสอบจนแน่ใจว่าไม่อยู่ระหว่างการใช้งาน และเมื่อทำการต่อ เส้นทางสนทนาแล้ว อุปกรณ์ในส่วนนี้ ก็จะหมดหน้าที่การทำงาน จึงถูกตัดออกจากวงจร เพื่อ รอคอยที่จะสร้างเส้นทางสนทนาอื่นต่อไป

7) กระแสและเสียงการเรียก

สัญญาณต่อไปที่จะถูกส่งออกจากชุมสาย หลังจากสร้างเส้นทางสนทนาแล้วนั้น คือ สัญญาณกระดิ่ง เพื่อทำหน้าที่บอกให้ผู้รับรู้ว่ามีการเรียกเข้ามาที่เครื่องรับโทรศัพท์ เมื่อทุกสิ่ง ทุกอย่างเรียบร้อย คือ สามารถต่อไปยังเครื่องรับโทรศัพท์ได้แล้ว ชุมสายโทรศัพท์ก็จะเริ่ม ส่งกระแสกระดิ่ง (Ringing Current) ไปยังเครื่องที่ถูกเรียก และสัญญาณกระดิ่งไปยังเครื่อง โทรศัพท์ที่เรียกเข้ามา

8) สัญญาณตอบกลับ (Answer)

สัญญาณตอบกลับ เป็นสัญญาณที่เกิดจากผู้รับยกหูฟังโทรศัพท์ หรือเกิดจากชุมสายที่ เรียกไปส่งสัญญาณตอบกลับมา ระบบสัญญาณจะรับรู้ได้โดยการตรวจสอบแรงดัน และกระแสใน คู่สาย ดังนั้นแสดงว่าวงจรถูกทำการเชื่อมต่อระหว่างผู้ส่ง และผู้รับ เป็นที่เรียบร้อย จึงเริ่ม สนทนากันได้ และหน่วยคิดค่าบริการก็เริ่มทำงาน

9) การตรวจสอบ

ในขณะที่คู่สนทนากำลังสนทนาผ่านคู่สายโทรศัพท์นั้น จะมีส่วนหนึ่งของชุมสายคอย ตรวจสอบอยู่ หน้าที่ของส่วนนี้ก็คือ การตรวจสอบการสิ้นสุดของการสนทนา (การวางหูโทรศัพท์) โดยจะตรวจสอบที่ทุกๆ คู่สายในชุมสายที่เป็นวงจรถูกสนทนา

10) สัญญาณ Clear

เมื่อมีสัญญาณยกเลิกวงจร (Forward clear : ซึ่งเกิดจากเครื่องโทรศัพท์ที่เป็นผู้เรียก, Backward clear : ซึ่งเกิดจากเครื่องที่ถูกเรียก) เกิดขึ้นที่ชุมสายอุปกรณ์ต่างๆ ในชุมสาย ก็จะทำการ ปลดตัวเองออกจากวงจร เพื่อพร้อมที่จะสร้างวงจรถูกสนทนาใหม่

บทที่ 3

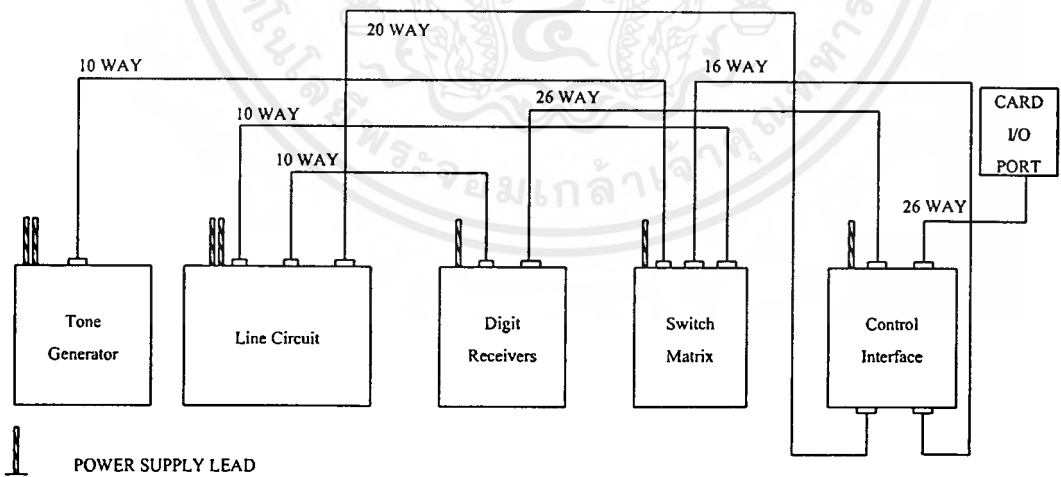
การออกแบบ การสร้าง และการทำงาน

3.1 กล่าวนำ

การออกแบบในบทนี้ จะเป็นการออกแบบเกี่ยวกับระบบฮาร์ดแวร์และการเขียนโปรแกรม ซึ่งเราจะแบ่งเป็นส่วนๆ ได้ 7 ส่วนดังนี้ คือ

- 1) ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)
- 2) ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)
- 3) ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)
- 4) ชุดสวิตซ์เมตริกซ์ (Switch Matrix)
- 5) ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส (Control Interface)
- 6) ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต (Card I/O Port)
- 7) ชุดจ่ายไฟ (Power Supply)

ส่วนต่างๆ ที่กล่าวมาสามารถแสดงได้โดยแผนผังการทำงานของระบบดังนี้



รูปที่ 3.1 แผนผังการทำงานของระบบชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

โดยการทำงานทั้ง 5 ส่วนจะมีความสัมพันธ์กันอย่างใกล้ชิด ควบคุมการทำงานโดยซอฟต์แวร์จากไมโครคอมพิวเตอร์ ซึ่งกระบวนการต่างๆ จะจำลองการทำงานของวงจรโทรศัพท์พื้นฐานได้ โดยการออกแบบจะแยกออกเป็นส่วนๆ แล้วนำมาเชื่อมกันเมื่อใช้งาน

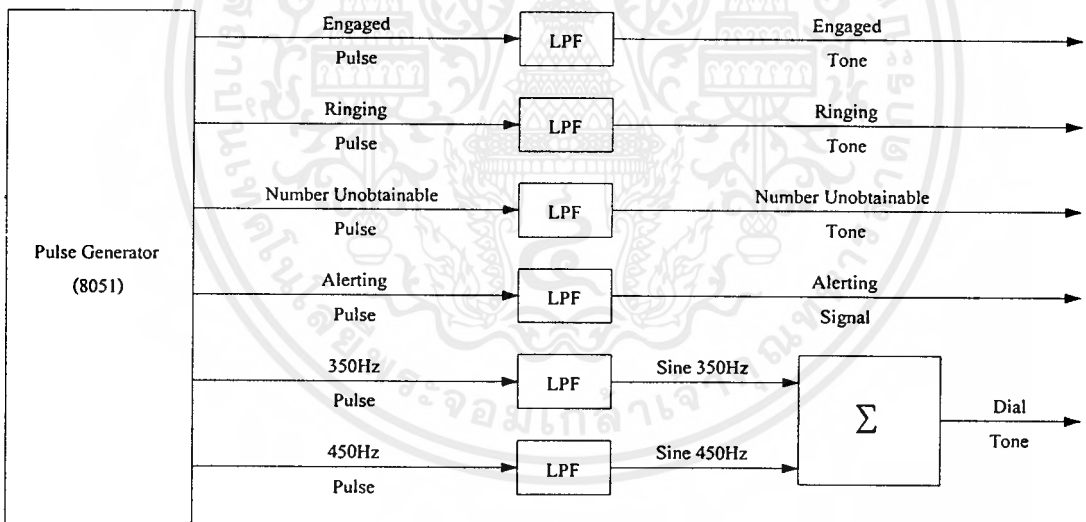
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้ว่าลิขสิทธิ์และสงวนไว้ว่าลิขสิทธิ์ของเอกสารนี้ ไม่สามารถนำเอกสารนี้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.2 ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)

3.2.1 หลักการ

ในส่วนนี้เป็นชุดที่ทำหน้าที่ในการกำเนิดสัญญาณต่างๆ ประกอบด้วย ตัวกำเนิดสัญญาณต่างๆ เพื่อบอกสภาวะการทำงานต่างๆ ซึ่งประกอบไปด้วย สัญญาณให้หมุน (Dial Tone), สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone), สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone), สัญญาณไม่มีเลขหมายที่เรียก (Number Unobtainable Tone หรือ NU Tone)

โดยเราจะทำการกำเนิดสัญญาณพัลส์ที่มีจังหวะที่แน่นอน โดยอาศัยไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล 89C51 เป็นตัวสร้างพัลส์ ความถี่ของสัญญาณต่างๆ ออกมาจะเป็นพัลส์ดิจิทัล และเมื่อนำพัลส์มาผ่านวงจรกรองความถี่ต่ำ ทำให้เอาต์พุตที่ได้เป็นสัญญาณไซน์ (Sine) เพราะพัลส์นั้นประกอบด้วยสัญญาณไซน์หลายๆ ฮาร์โมนิกส์มารวมกัน เมื่อตัดเอาความถี่สูงออกก็จะเหลือแต่สัญญาณไซน์ที่มีความถี่เท่ากับความถี่ของพัลส์ออกมา

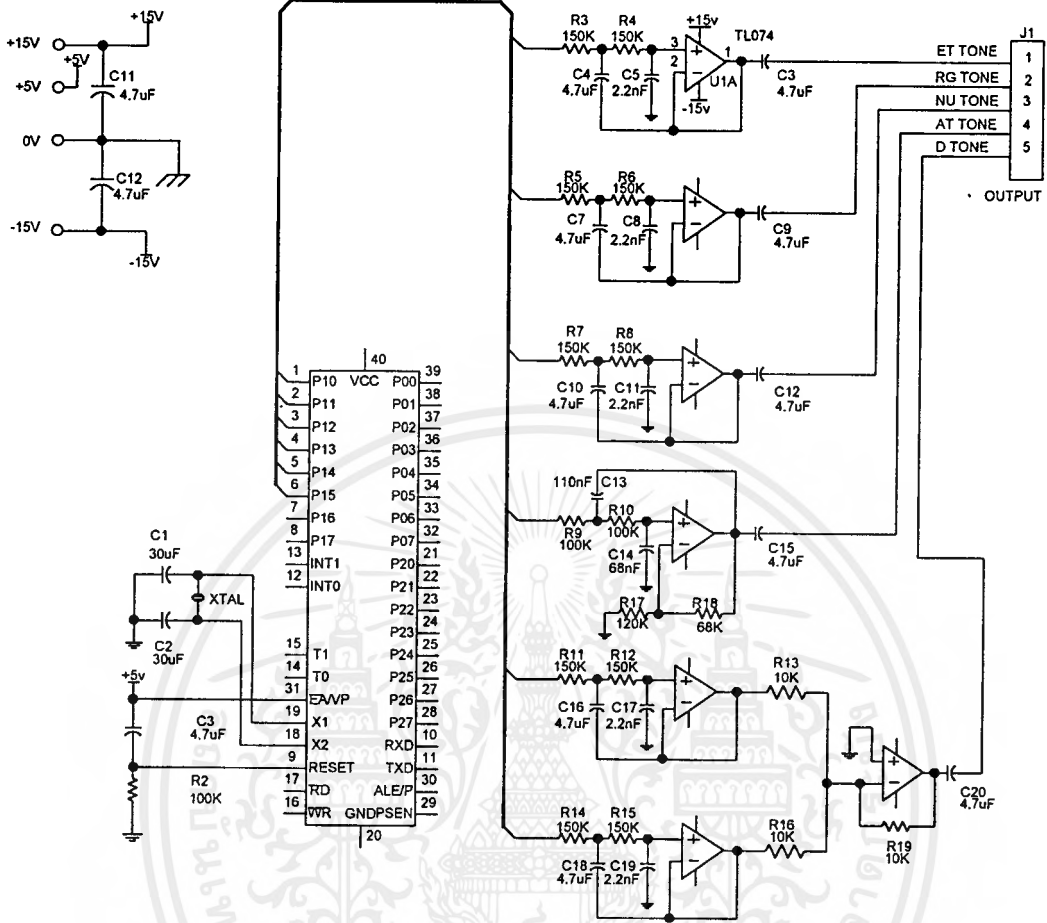


รูปที่ 3.2 แผนผังการทำงานของวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง

3.2.2 การออกแบบ

ในการออกแบบนั้น เราอาศัยฐานเวลาร่วมกันเพื่อเป็นตัวหารความถี่ลงมาให้ได้ความถี่ที่ต้องการ และสร้างพัลส์ออกมาที่พอร์ต 1 ของไมโครคอนโทรลเลอร์ 89C51 และนำสัญญาณต่างๆ มาผ่านวงจรกรองความถี่ต่ำ เพื่อให้ได้เป็นสัญญาณไซน์ที่มีความถี่ต่างๆ ในส่วนของสัญญาณให้หมุน หรือ Dial Tone จะเป็นการรวมกันระหว่างความถี่ 450 เฮิรตซ์ และความถี่ 350 เฮิรตซ์ เข้าด้วยกัน แสดงไว้ในรูปที่ 3.2

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินทางปัญญาสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.3 วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง

3.2.3 การทำงานของวงจร

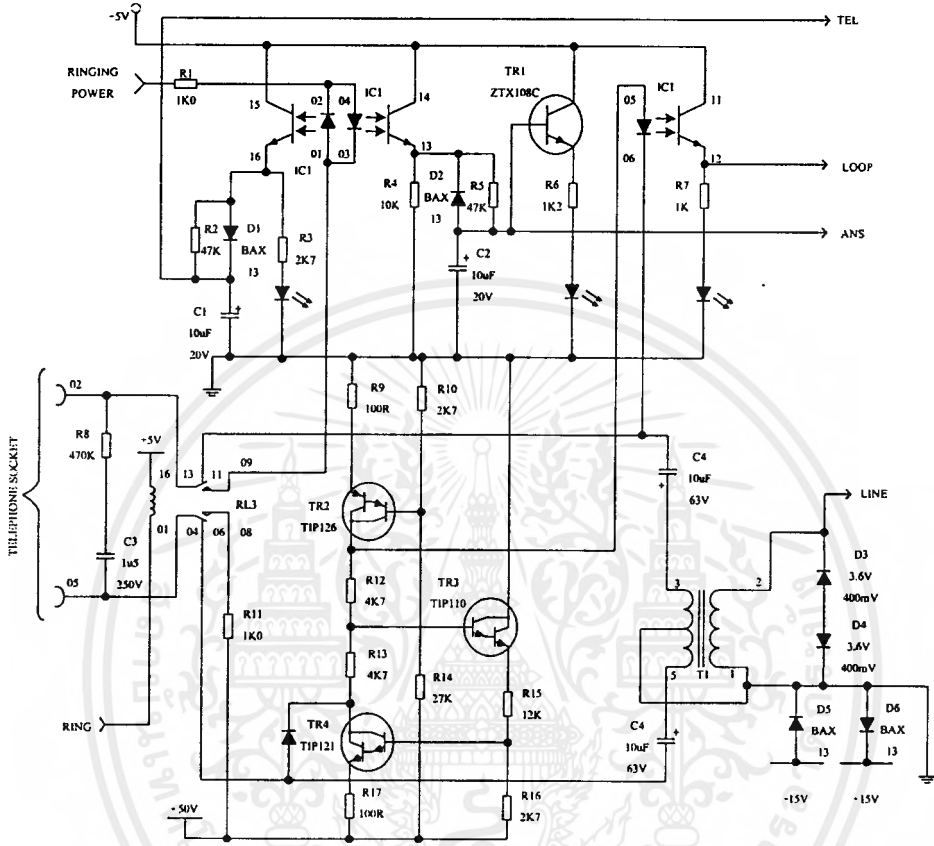
ส่วนสำคัญของชุดผลิตสัญญาณนั้นอยู่ที่ไอซีเบอร์ 89C51 ซึ่งถูกโปรแกรมให้ผลิตพัลส์ความถี่ต่างๆ ตามสัญญาณที่ต้องการออกมาที่ Port P1 ของไอซี 89C51 เมื่อได้สัญญาณต่างๆ ตามที่ต้องการแล้ว ต้องนำสัญญาณพัลส์ที่ผลิตได้เข้าสู่วงจรรองความถี่ต่ำ จึงใช้ไอซีออปแอมป์เบอร์ TL074 มาสร้างเป็นวงจรรองความถี่ เพื่อกรองเอาสัญญาณไซน์ออกมาจากพัลส์ ได้เป็นสัญญาณต่างๆ ตามที่ต้องการ ส่วนของสัญญาณความถี่คู่ เมื่อกรองความถี่ต่ำแล้วจะต้องนำสัญญาณ 2 สัญญาณมารวมกันที่วงจรรวมสัญญาณ เพื่อให้ได้สัญญาณความถี่คู่ ที่มี 2 ความถี่ออกมา

3.2.4 ผลการทดลอง

ชุดวงจรผลิตสัญญาณเสียง สามารถผลิตสัญญาณต่างได้ โดยมีความถี่ใกล้เคียงกับความถี่ที่ใช้งานทั่วไป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.3 ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)



รูปที่ 3.4 วงจร Line Circuit

3.3.1 หลักการ

วงจร Line Circuit เป็นวงจรที่เชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง ซึ่งประกอบด้วยส่วนการตรวจสอบสถานะการยกหู ส่วนจ่ายไฟเลี้ยงให้กับโทรศัพท์ และส่วนป้อนสัญญาณแรงดันเกินเข้ามาในคู่สาย ส่วนสัญญาณเรียก ส่วนไฮบริด (Hybrid) และส่วนทดสอบ

โดยในส่วนของการตรวจสอบจะประกอบไปด้วยส่วนตรวจสอบการยกหู โดยอาศัยการตรวจจับการไหลของกระแสในวงจร เมื่อมีการยกหูจะทำให้เกิดการครบวงจรและมีการไหลของกระแสเกิดขึ้น

3.3.2 การออกแบบ

ในภาคนี้จะใช้อุปกรณ์เชื่อมต่อทางแสง เป็นตัวรับสัญญาณจากการยกหูของเครื่องโทรศัพท์ ซึ่งจะใช้อุปกรณ์เชื่อมต่อทางแสงเบอร์ PC817 ของบริษัทซาร์ป

3.3.3 การทำงานของวงจร

รีเลย์ ทำหน้าที่ตัดต่อสัญญาณเรียกไปยังโทรศัพท์ ซึ่งถ้ามีการยกหูโทรศัพท์ ซึ่งถ้ามีการยกหูโทรศัพท์ระหว่างที่ทำการป้อนสัญญาณกระดิ่ง จะทำให้เกิดกระแสไหลผ่านออกไปได้ ระหว่างขา 04 ไปยังขา 03 ทำให้สัญญาณที่ขา ANS มีสถานะเป็น “1” เพื่อบอกให้หน่วยประมวลผลทราบว่ามีการยกหูโทรศัพท์แล้ว ให้ทำการหยุดป้อนสัญญาณเรียกเพื่อป้องกันความเสียหายที่จะเกิดกับโทรศัพท์จากสัญญาณเรียก ส่วนออกไปได้ จะทำหน้าที่ตรวจสอบกระแสอันเนื่องมาจากการยกหู

3.3.4 ผลการทดลอง

วงจรสามารถตรวจสอบการยกหู-วางหู การเรียก และการยกหูขณะที่มีสัญญาณเรียกได้ แต่ขึ้นอยู่กับค่าความต้านทานที่ตัวต้านทาน

3.4 ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)

3.4.1 หลักการ

ส่วนของวงจร Digit Receiver นี้จะเป็นส่วนในการตรวจสอบเลขหมายปลายทางที่ทางผู้ใช้ทำการเรียกมา โดยในโทรศัพท์ทั่วไป การกำหนดเลขหมายปลายทางมี 2 ระบบ คือ ระบบพัลส์ และ โทน ซึ่งพัฒนาขึ้นจากระบบพัลส์ ให้ใช้เวลาน้อยกว่าในการระบุเลขหมายปลายทาง

วงจรในส่วนนี้จะทำหน้าที่ถอดรหัสสัญญาณ โดยที่ใช้ไอซีถอดรหัส DTMF เบอร์ MT8870 ซึ่งจะถอดรหัสสัญญาณจากการกดคีย์ที่หน้าปัดโทรศัพท์เพื่อแปลงให้เป็นรหัสไบนารีขนาด 4 บิต ในยุคก่อน การออกแบบวงจรถอดรหัสความถี่โทรศัพท์มักใช้ไอซีจำพวกเฟลตีสล๊อป ซึ่งสร้างปัญหาสารพัดไม่ว่าจะเป็นเรื่องของความถี่ที่เปลี่ยนแปลงไป การปรับแต่งวงจร ขนาดของวงจรที่ใหญ่เพราะใช้ไอซีจำนวนมาก

1) คุณสมบัติของ MT8870

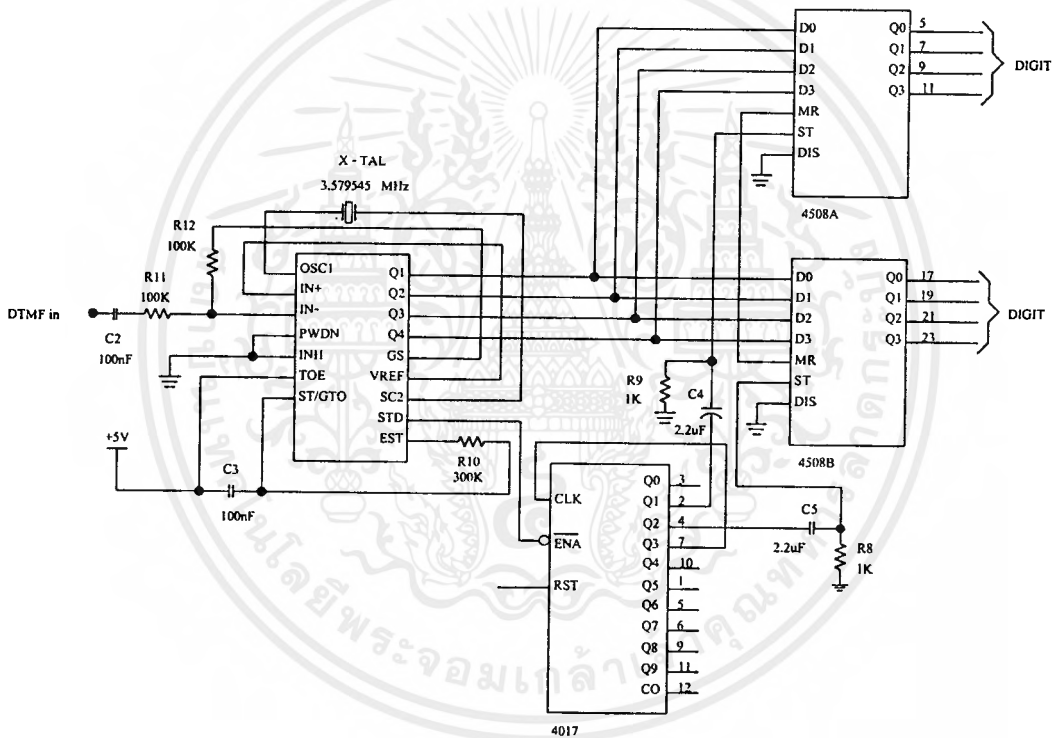
- 1 เป็นตัวรับและถอดรหัสความถี่ (DTMF Receiver)
- 2 กินไฟน้อย ใช้ไฟเลี้ยงระดับเดียวกับ TTL
- 3 สามารถตั้งอัตราขยายภายในตัวไอซีได้
- 4 สามารถปรับการ์ดใหม่ได้ (Guard Time) ได้

2) การนำ MT8870 ไปใช้งาน

- 1 นำไปใช้งานด้านรีโมทคอนโทรล
- 2 เครื่องป้องกันโทรศัพท์ทางไกล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 3 ใช้ในงานเกี่ยวกับเครดิตการ์ด
- 4 ใช้ร่วมกับคอมพิวเตอร์
- 5 ใช้ในเครื่องชุมสายโทรศัพท์ขนาดเล็กหรือ PABX
- 6 ใช้กับงานด้านโทรศัพท์ทั่วไป
- 7 เครื่องป้องกันขโมย
- 8 การควบคุมอุปกรณ์ทางโทรศัพท์
- 9 ใช้ทำเครื่องสอบถามทางโทรศัพท์



รูปที่ 3.5 วงจรตรวจสอบเลขหมายแบบ โทน

3) โครงสร้างของ MT8870

โครงสร้างภายในของ MT8870 ประกอบไปด้วยวงจรรองความถี่ และวงจรถอดรหัส ฟังก์ชันทางดิจิทัล เป็นไอซีที่สร้างโดยใช้เทคโนโลยี ISO-CMOS ส่วนวงจรถอดรหัสใช้เทคนิค การนับทางดิจิทัลเพื่อตรวจจับและถอดรหัสทั้ง 16 ความถี่ ออกเป็นเลขฐานสองขนาด 4 บิต และเซ็ทช่วงเวลาที่สำคัญเข้ามา ส่วนภาคอินพุตเป็นออปแอมป์ ซึ่งสามารถปรับอัตรา การขยายได้โดยต่ออุปกรณ์ภายนอกเอาต์พุตเป็นวงจรเลข 3 สถานะ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สวอนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

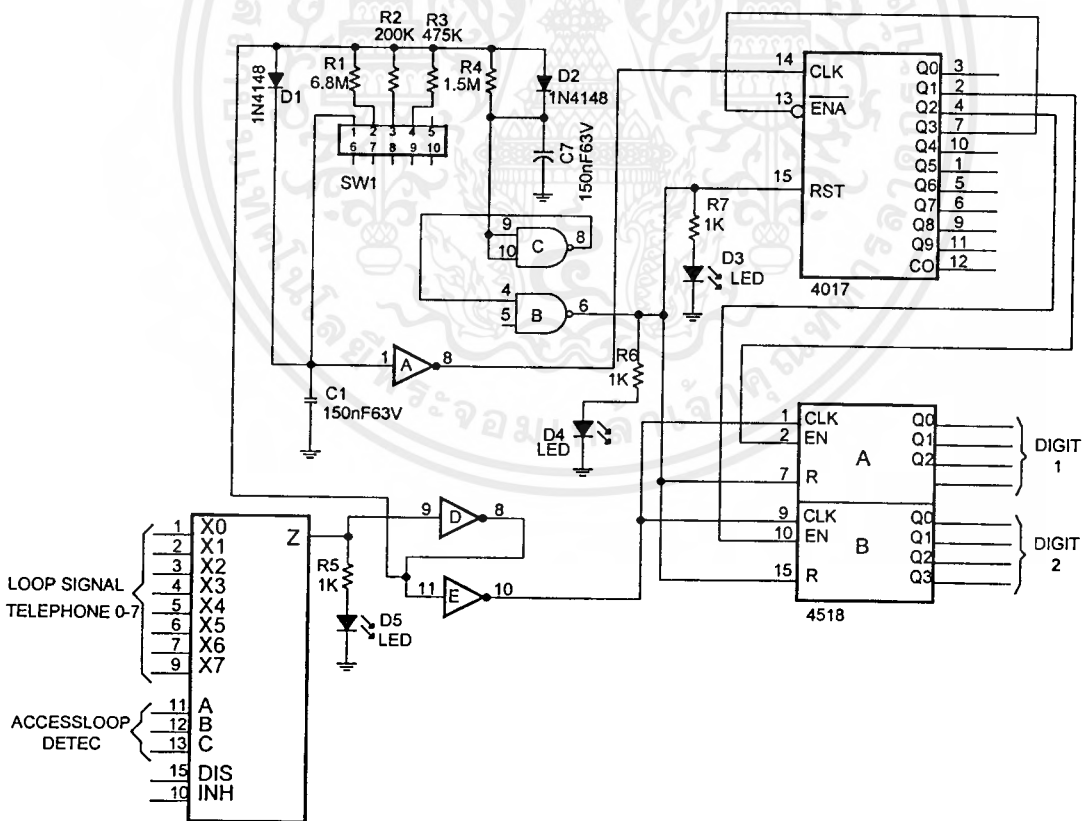
ความถี่ DTMF ที่ถูกกรองเรียบร้อยแล้ว จะผ่านเข้าวงจรถอดรหัสความถี่ออกเป็นตัวเลข โดยใช้เทคนิคการนับแบบดิจิทัล และมีการตรวจสอบความถี่ที่เข้ามาว่าเป็นความถี่มาตรฐาน DTMF หรือไม่ เพื่อป้องกันความถี่อื่นเข้ามาผสม เมื่อตรวจสอบว่าความถี่นั้นถูกต้อง สัญญาณที่ขา Est (Early Steering) ก็จะมีแอมพลิจูดสำหรับค่าที่ถอดรหัสได้จากความถี่ต่างๆ

3.4.2 การออกแบบ

นำไอซีเบอร์ MT8870 มาใช้ถอดรหัสสัญญาณ DTMF ในส่วนของระบบโทน ส่วนในระบบพัลส์ ใช้ไอซีเบอร์ CD4512 เป็นตัวเลือกอินพุตว่าจะต้องการตรวจสอบพัลส์ จากปลายทางใด ไอซีเบอร์ CD4518 เป็นไอซีที่ทำหน้าที่ในการนับพัลส์ที่เข้ามา

3.4.3 การทำงานของวงจร

ในชุดของ Digit Receiver นั้นแบ่งออกเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนตรวจสอบเลขหมายในระบบพัลส์ และส่วนการตรวจสอบเลขหมายปลายทางในระบบโทน



รูปที่ 3.6 วงจรตรวจสอบเลขหมายแบบพัลส์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 3.6 เป็นส่วนของการตรวจสอบเลขหมายแบบพัลส์ โดยไอซีเบอร์ CD4518 ทำหน้าที่เป็นสวิทช์เลือกสัญญาณพัลส์ จากคันทาง 8 คันทาง หลังจากนั้นพัลส์ก็จะเข้าไปยังอินพุตของ ไอซีเบอร์ CD4518 ซึ่งเป็นไอซีนับโดยให้เอาต์พุตเป็นรหัสเลขฐานสอง นำไปประมวลผลภายใน ไมโครคอมพิวเตอร์ได้

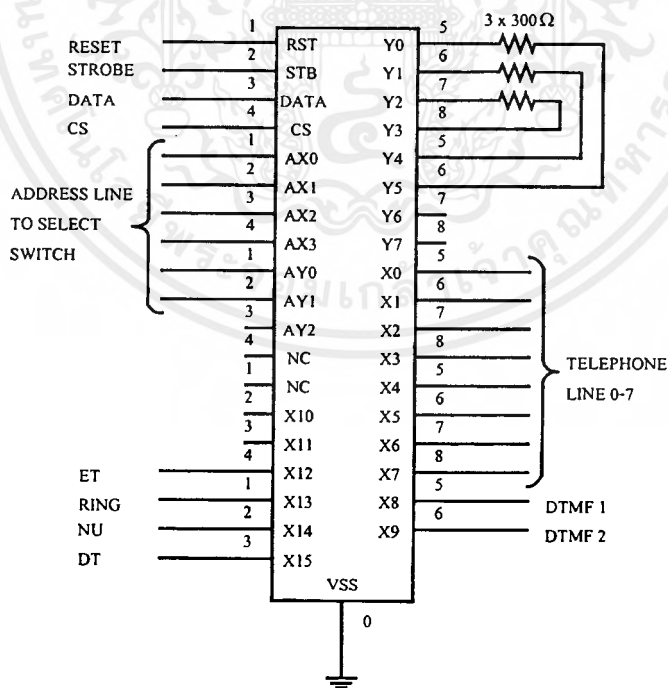
ในส่วนของระบบ Tone นั้นอาศัยไอซีเบอร์ MT8870 ของบริษัท MITEL ซึ่งจะทำหน้าที่ในการถอดรหัสสัญญาณ DTMF เป็นรหัสไบนารี 4 บิต เป็นค่าเลขหมายที่ผู้ใช้โทรศัพท์ส่งมา

ข้อมูลรหัสเลขฐานสองจากวงจรนับจำนวนพัลส์ และวงจรรับสัญญาณ DTMF จะถูกเลือกเพียงอย่างใดอย่างหนึ่งเท่านั้น โดยใช้วงจรตรวจสอบว่าอินพุตจากแหล่งใดเข้ามาก่อนให้สวิทช์ไปที่แห่งนั้น ซึ่งสภาวะนี้จะค้างจนกว่าจะมีการ Clear

3.4.4 ผลการทดลอง

ในวงจรรับเลขหมายระบบพัลส์ สามารถรับเลขหมายได้จำนวน 2 หลัก

3.5 ชุดสวิทช์เมตริกซ์



รูปที่ 3.7 วงจรภาคสวิทช์เมตริกซ์

3.5.1 หลักการ

ในการทำงานของชุดสวิทช์เมตริกซ์จะทำหน้าที่เป็นจุดต่อสวิทช์เพื่อให้ข้อมูลจากซีพียูทำการต่อเชื่อมคู่สายที่อยู่ภายในตัวไอซีเบอร์ MT8816 และ MT8804 ซึ่งเป็นไอซีที่ผลิตโดยบริษัท MITEL ซึ่งมีจุดต่อ 128 จุด และ 32 จุด

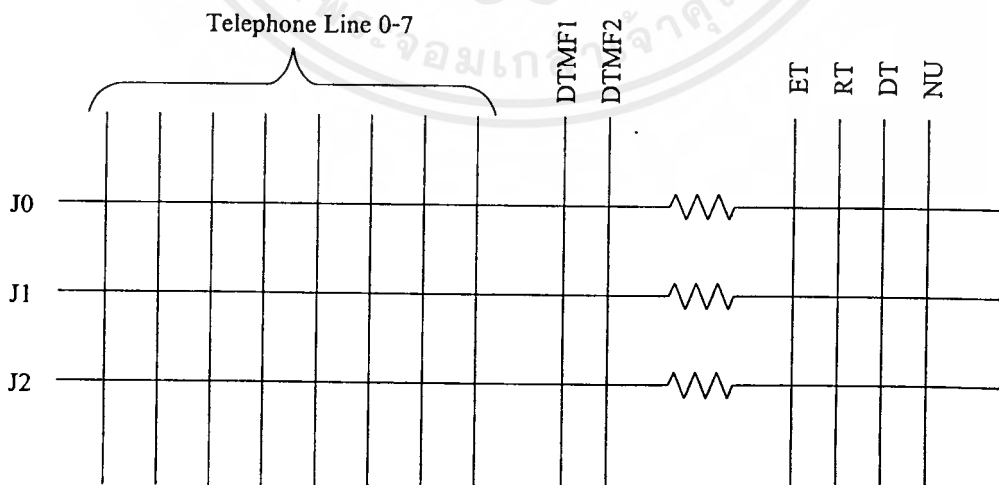
3.5.2 การออกแบบ

ชุดสวิทช์เมตริกซ์ใช้ไอซีเบอร์ MT8816 และ MT8804 เป็นอุปกรณ์หลัก ซึ่ง MT8816 เป็นสวิทช์แอนะล็อกอะเรย์ขนาด 8×16 ส่วน MT8804 เป็นสวิทช์แอนะล็อกอะเรย์ขนาด 8×4 และในชุดสวิทช์เมตริกซ์นี้ยังมีส่วนในการแสดงผลสถานะของสวิทช์แอนะล็อก โดยใช้อุปกรณ์ที่สามารถค้างสถานะได้ โดยจะควบคุมการสร้างของ LED สังกาไมโครโปรเซสเซอร์ ในการออกแบบเมื่อเปิดเครื่องขึ้นมาใหม่จะมีการรีเซ็ตตัวไอซีโดยวงจรดีเฟอเรนเชียล ส่วนในการต่อสวิทช์แต่ละจุดนั้น เราสามารถกำหนดได้ตามค่าแอดเดรสเพื่อสั่งให้สวิทช์แต่ละจุดต่อได้ตามความต้องการ

3.5.3 การทำงานของวงจร

ในชุดวงจรสวิทช์เมตริกซ์ จะแบ่งออกเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนของแอนะล็อกสวิทช์อะเรย์ และ ส่วนแสดงผล โดยส่วนแสดงผลจะใช้ไอซีในการค้างสถานะแบบ 8 บิต จำนวน 4 ตัว เพื่อใช้แสดงผลสถานะของการทำงานของสวิทช์แต่ละจุด โดยควบคุมสถานะของแต่ละตัวตามต้องการ

ส่วนแอนะล็อกสวิทช์อะเรย์ใช้ไอซี MT8816 เป็นแอนะล็อกสวิทช์อะเรย์ขนาด 8×16 โดยได้ทำการออกแบบการวางตำแหน่ง ดังรูป 3.8

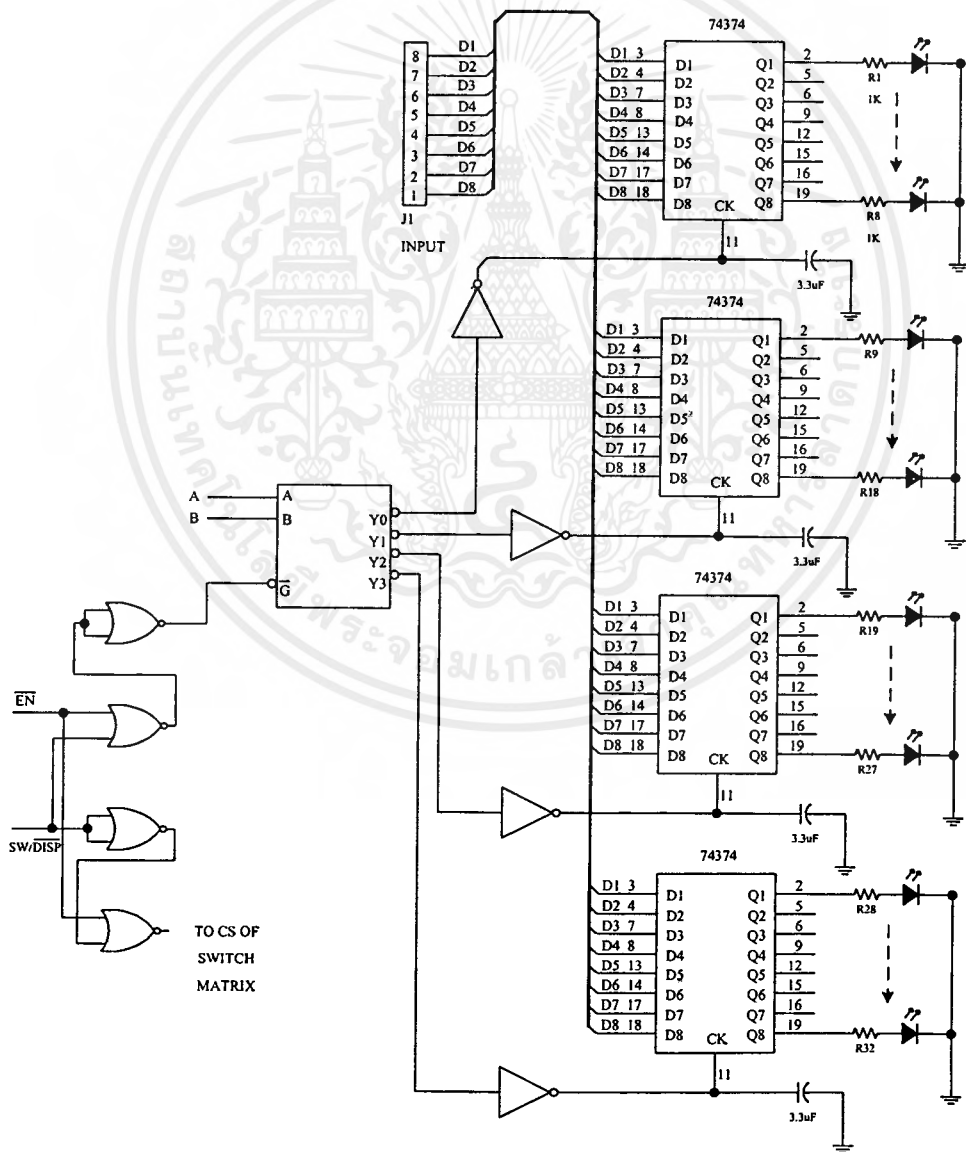


รูปที่ 3.8 การวางตำแหน่งของแอนะล็อกสวิทช์อะเรย์

การควบคุมการทำงานของ MT8816 จะควบคุมโดยการกำหนดตำแหน่งสวิตช์ที่ต้องการควบคุมที่ AX0 – AX3 และ AY0 – AY2 และกำหนดสถานะของสวิตช์ว่าจะ ON หรือ OFF ที่ขา DATA แล้วทำการให้สถานะ “1” ที่ขา STROBE เพื่อให้สวิตช์ ON หรือ OFF ตามที่กำหนดไว้ที่ขา DATA

3.5.4 ผลการทดลอง

ชุดสวิตช์เมตริกซ์สามารถทำงานได้ตามต้องการ แต่ขาของตัวไอซีเบอร์ MT8816 กับในรายละเอียดของอุปกรณ์ไม่เหมือนกันจึงต้องมีการแก้ไขให้ใช้งานได้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 3.9 ส่วนแสดงผลวงจรสวิตช์เมตริกซ์ อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3.6 ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส

3.6.1 หลักการ

ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟสจะประกอบด้วย ตัวถอดรหัสสัญญาณที่ได้รับจากคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมอุปกรณ์ต่างๆ ที่อยู่ร่วมกัน

3.6.2 การออกแบบ

เนื่องจากอุปกรณ์ภายนอกที่จะควบคุมมีหลายส่วน โดยจะต้องเลือกควบคุมทีละส่วนจึงใช้ IC 74LS138 เป็นตัวถอดรหัส เพื่อที่จะควบคุมวงจรแต่ละส่วนนั่นเอง

3.6.3 การทำงานของวงจร

ส่วน Control interface เป็นชุดที่เชื่อมต่อจากส่วนต่างๆ เข้าไว้ด้วยกัน และยังมีส่วนต่อยังคอมพิวเตอร์ โดยจะมีไอซี 74LS138 เป็นตัวถอดรหัสการเลือกหรือการควบคุมอุปกรณ์ภายนอกจากคอมพิวเตอร์

3.6.4 ผลการทดลอง

ส่วน Control Interface สามารถทำงานได้โดยการควบคุมบิต 3 ตัวที่ป้อนให้ 74LS138 เพื่อเลือกให้วงจรแต่ละส่วนทำงานได้ตามต้องการ

3.7 ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต

3.7.1 หลักการ

การควบคุมสั่งงานชุดฝึกโดยคอมพิวเตอร์นั้นต้องอาศัยส่วนอินพุตเอาต์พุต เพื่อสามารถส่งออกและรับข้อมูลเข้าได้ตามต้องการ

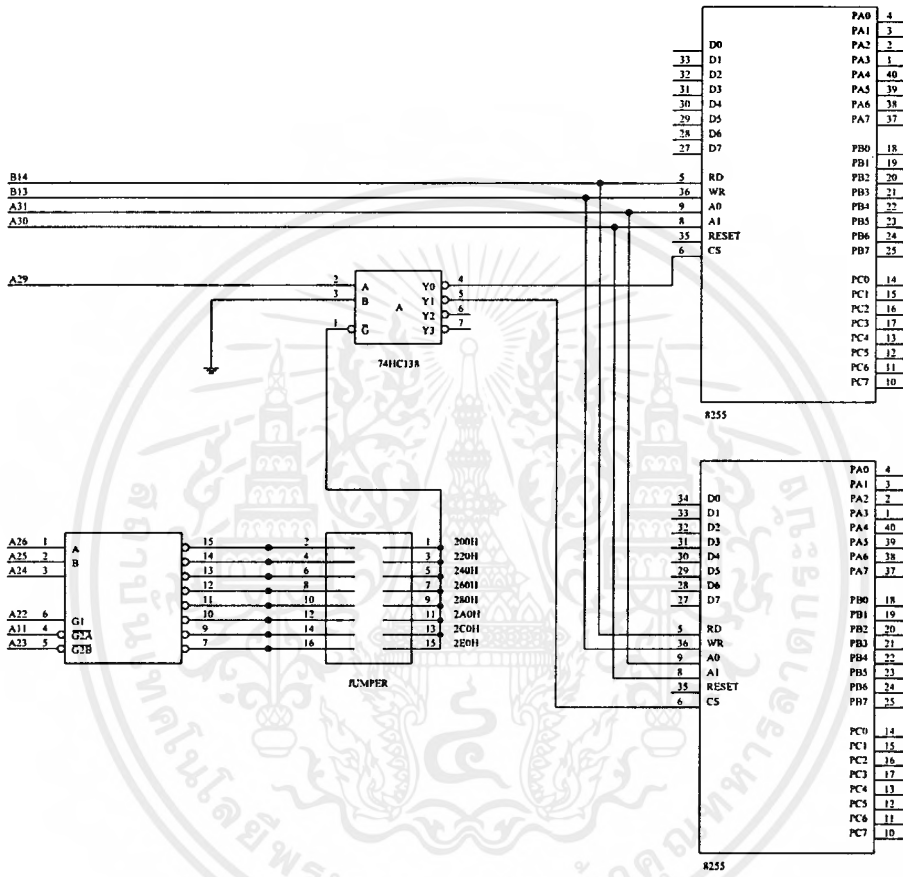
3.7.2 การออกแบบ

ไอซีอินพุตเอาต์พุตที่เลือกใช้งาน คือ ไอซีเบอร์ 8255 ซึ่งเป็นไอซี Programmable Peripheral Interface โดย Card I/O Port นี้จะนำไปใช้ในไมโครคอมพิวเตอร์ ซึ่งมีส่วนขยายแบบ ISA อยู่

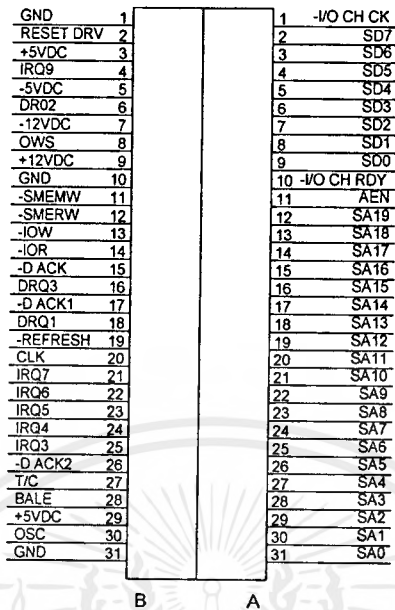
ในการเลือกตำแหน่งพอร์ต จะต้องนำขาแอดเดรส มาเป็นตัวระบุตำแหน่ง เพื่อทำการเลือกขา CS ให้ IC 8255 ทำงานตามต้องการ

ก่อนทำการเลือกตำแหน่งของการ์ด จะต้องศึกษารายละเอียดของส่วนขยายแบบ ISA ก่อนว่ามีลักษณะอย่างไร ซึ่งมาตรฐานของ ISA Slot มีลักษณะดังรูป

เมื่อทราบรายละเอียดแล้ว ก็จะทำการหาตำแหน่งของแอดเดรสประจำการ์ด ซึ่งภายในไมโครคอมพิวเตอร์ได้จัดสรรตำแหน่งแอดเดรสไว้ให้มากพอสมควร จากตารางที่ 3.1 ซึ่งแสดงตำแหน่ง I/O Address ได้ทำการเลือกตำแหน่งของการ์ด ให้อยู่ในช่วง 200H-2E0H โดยสามารถ



รูปที่ 3.10 วงจรพอร์ตอินพุตเอาต์พุต



รูปที่ 3.11 การจัดตำแหน่งขาของช่องขยาย

ตารางที่ 3.1 ตำแหน่งของ I/O

Hex address	Device
000-01F	UMA Controller
020-03F	Interrupt Controller
040-05F	System Timer
060-06F	Keyboard for 8042
070-07F	NMI Mask, and Real time clock
080-09F	DMA Page Register
0A0-0BF	Interrupt Controller 2
0C0-0DF	DMA Controller 2
0F0	Clear Math Co-processor
0F1	Reset Math Co-processor
0F8-0FF	Math Co-processor
1F0-1F8	Hard Disk
200-207	Reserved
278-27F	Parallel Port 2
2F8-2FF	Serial Port 2
300-31F	Reserved
360-36F	Reserved
378-37F	Parallel Port 1
380-38F	Binary Synchronous Communication 2
3A0-3AF	Binary Synchronous Communication 1
3B0-3BF	Monochrome Display/Printer
3C0-3CF	Reserved
3D0-3DF	Color/Graphic adapter
3F0-3F7	Diskette Drive Controller
3F8-3FF	Serial Port 1

เลือกตำแหน่งใดตำแหน่งหนึ่งได้และสามารถสั่งงาน รับข้อมูลเข้าและส่งข้อมูลออกจาก ไมโครคอมพิวเตอร์ได้ โดยการสั่งงานต้องอาศัยซอฟต์แวร์ในการระบุตำแหน่งและ Program ให้ 8255 เป็นอินพุตหรือเอาต์พุตตามต้องการ หลังจากนั้นก็ควบคุมให้สามารถรับเข้าหรือส่งออกได้ตามที่โปรแกรมไว้

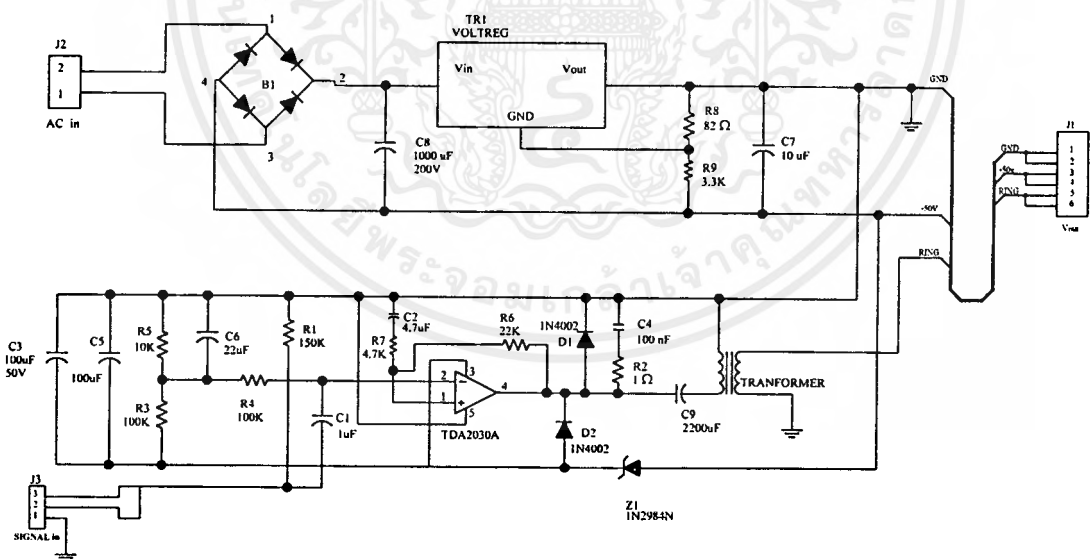
3.7.3 การทำงานของวงจร

วงจรพอร์ตอินพุตเอาต์พุตใช้ไอซี 74LS138 เป็นตัวดีโค้ดตำแหน่งพอร์ตที่ต้องการ โดยสามารถเลือกตำแหน่งของ พอร์ตได้โดยเลือกตำแหน่งของจัมเปอร์บนวงจร และใช้ไอซี 8255 เป็นอินพุตเอาต์พุตพอร์ต ซึ่งภายใน 8255 จะมีพอร์ตอินพุตเอาต์พุต จำนวน 3 พอร์ต โดยเลือกใช้พอร์ตได้จากขา A0 และ A1

3.7.4 ผลการทดลอง

สามารถควบคุมพอร์ตโดยรับข้อมูลและส่งข้อมูลออกได้ตามต้องการ

3.8 ชุดจ่ายไฟ



รูปที่ 3.12 วงจรภาคจ่ายไฟ

3.8.1 หลักการ

เนื่องจากชุดทดลองนี้ต้องใช้ไฟจำนวน 2 ชุด จึงทำการออกแบบตามความต้องการของไอซีแต่ละเบอร์

3.8.2 การออกแบบ

1) ชุดจ่ายไฟชุดที่ 1

เนื่องจากระดับแรงดันไฟที่ต้องใช้มีขนาด +5V, +15V, และ -15V เราสามารถใช้ IC สำเร็จรูปตระกูล 78 และ 79 ได้โดยตรง ซึ่งการต่อใช้งานทำได้สะดวกและได้แรงดันถูกต้องตามที่ต้องการ

2) ชุดจ่ายไฟชุดที่ 2

ในระบบโทรศัพท์ที่ต้องการแหล่งจ่ายไฟเลี้ยงขนาด -50V ในการออกแบบจึงอาศัย ไอซี TL783 เป็นแหล่งจ่าย โดยอาศัยแรงดันอ้างอิงที่ขา Adj เพื่อให้ได้แรงดันเอาต์พุต -50V ตามต้องการ

ในชุดของแหล่งจ่ายไฟชุดที่ 2 ยังประกอบด้วยภาคขยายขนาด 10 วัตต์ เพื่อขยายสัญญาณ Alerting Signal ให้มีขนาดที่สูงขึ้นเพื่อใช้ป้อนให้โทรศัพท์ ทำให้กริ่งที่โทรศัพท์ดังขึ้นที่โทรศัพท์ของผู้ถูกเรียก

3.8.3 การทำงานของวงจร

1) ชุดจ่ายไฟชุดที่ 1 ใช้ไอซีสำเร็จรูป ซึ่งให้แรงดันเอาต์พุตได้ตามต้องการ ซึ่งไอซีที่ใช้ คือ ไอซีเบอร์ 7805 เพื่อให้ได้แรงดัน +5 โวลต์ ไอซีเบอร์ 7815 เพื่อให้ได้แรงดัน 15 โวลต์ และไอซีเบอร์ 7915 เพื่อให้ได้แรงดันไฟ -15 โวลต์

2) ชุดจ่ายไฟชุดที่ 2 เมื่อทำการป้อนแรงดันไฟเข้าสู่วงจร ไอซีเบอร์ TL783 ทำการควบคุมแรงดัน โดยอาศัยขา Adj ในการควบคุมระดับแรงดันตามต้องการ ซึ่งแรงดันที่ต้องการ คือ 50 โวลต์ เมื่อได้แรงดัน 50 โวลต์ แล้วก็นำไฟบวกลงกราวด์ และนำส่วนที่มีศักย์ต่ำกว่าไปใช้ก็จะได้แรงดันไฟลบ 50 โวลต์ นอกจากนี้ยังมีส่วนวงจรขยายขนาด 10 W เพื่อทำการขยายแรงดัน Alerting Signal ให้มีขนาดแรงดันที่สูงขึ้น ให้ได้ระดับแรงดันประมาณ 75 - 110 โวลต์ เพื่อเป็นส่วนในการป้อนไฟสูงเพื่อให้กระดิ่งของผู้ถูกเรียกดังขึ้น

3.8.4 ผลการทดลอง

แรงดันที่ได้จากชุดจ่ายไฟทั้ง 2 ชุด มีขนาดแรงดันเอาต์พุตได้ตามต้องการ

บทที่ 4

การทดลอง และผลการทดลอง

4.1 กล่าวนำ

หลังจากได้ทำการศึกษาถึงรายละเอียดทั้งทฤษฎี การออกแบบและหลักการทำงานของชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์แล้ว ในส่วนของบทนี้ กล่าวถึงการทดลองและผลการทดลองที่ได้จากการทดลองวงจรชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ โดยจะทำการทดลองทีละส่วนเพื่อสังเกตการทำงานของส่วนต่างๆ ว่าทำงานได้อย่างถูกต้อง

ในการทดลองนี้จะอาศัยการวัดและการสังเกตผลสภาวะต่างๆ ของเอาต์พุตและส่วนแสดงผลแต่ละวงจรที่ทำการทดลอง แล้วทำการบันทึกผลการทดลอง ลักษณะของสัญญาณต่างๆ ที่ได้จากจุดวัดสัญญาณ และสภาวะของตัวแสดงผล

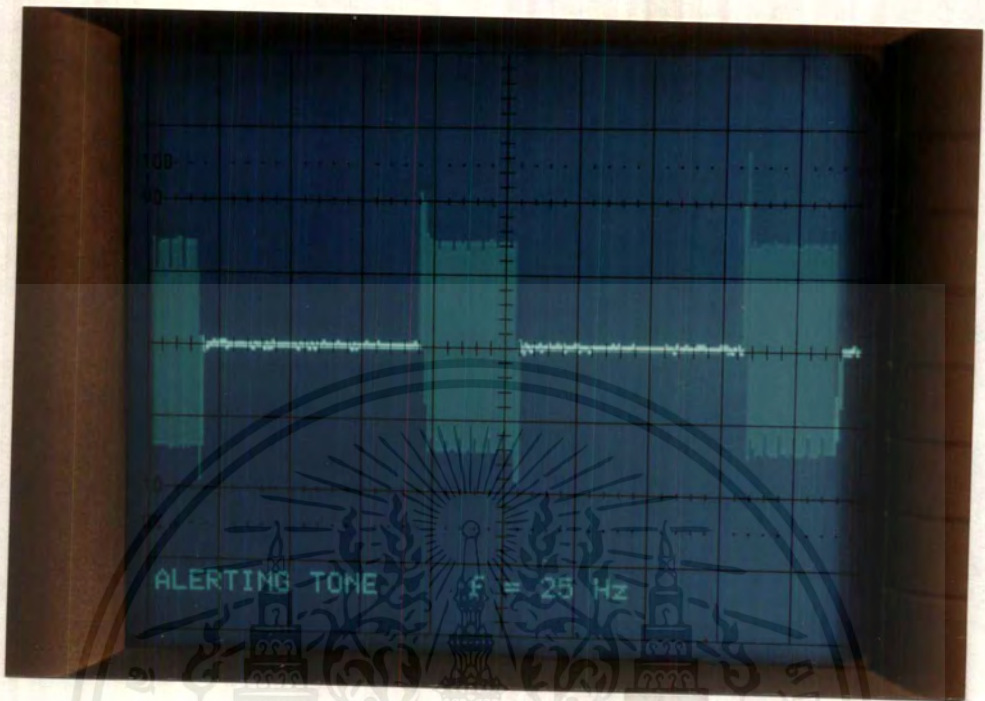
4.2 ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง

4.2.1 ลำดับขั้นการทดลอง

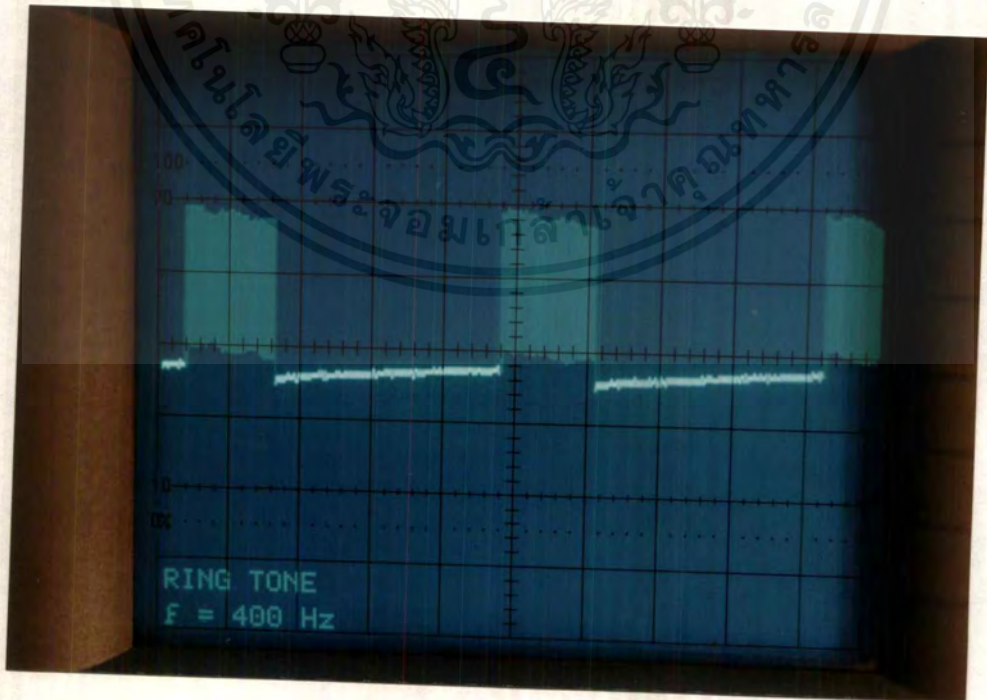
- 1) ทำการเชื่อมต่อวงจรชุดกำเนิดสัญญาณเสียงเข้ากับแหล่งจ่ายไฟ
- 2) ทำการบันทึกผลที่ได้จากจุดวัดสัญญาณต่างๆ ดังนี้
 - 2.1) วัดสัญญาณที่จุด Alerting Signal
 - 2.2) วัดสัญญาณที่จุด Ring Tone
 - 2.3) วัดสัญญาณที่จุด Engaged Tone
 - 2.4) วัดสัญญาณที่จุด Number Unobtainable Tone
 - 2.5) วัดสัญญาณที่จุด Dial Tone

4.2.2 ผลการทดลอง

จากผลการทดลอง วงจรชุดกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator) สามารถให้กำเนิดสัญญาณต่างๆ ได้แก่สัญญาณ Alerting Tone, สัญญาณ Ring Tone, สัญญาณ Engaged Tone, สัญญาณ Number Unobtainable Tone และสัญญาณ Dial Tone สัญญาณที่ออกมาได้ความถี่และรูปสัญญาณตามที่ต้องการ ซึ่งเมื่อลองนำสัญญาณที่ได้ไปป้อนให้กับลำโพง จะได้สัญญาณที่เทียบเคียงกับสัญญาณที่มาจากชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น ซึ่งสัญญาณต่างๆ ที่ได้จากการทดลองวัดสัญญาณจากเอาต์พุตของวงจรถูกกำเนิดสัญญาณเสียงสามารถแสดงได้ดังรูปต่อไปนี้

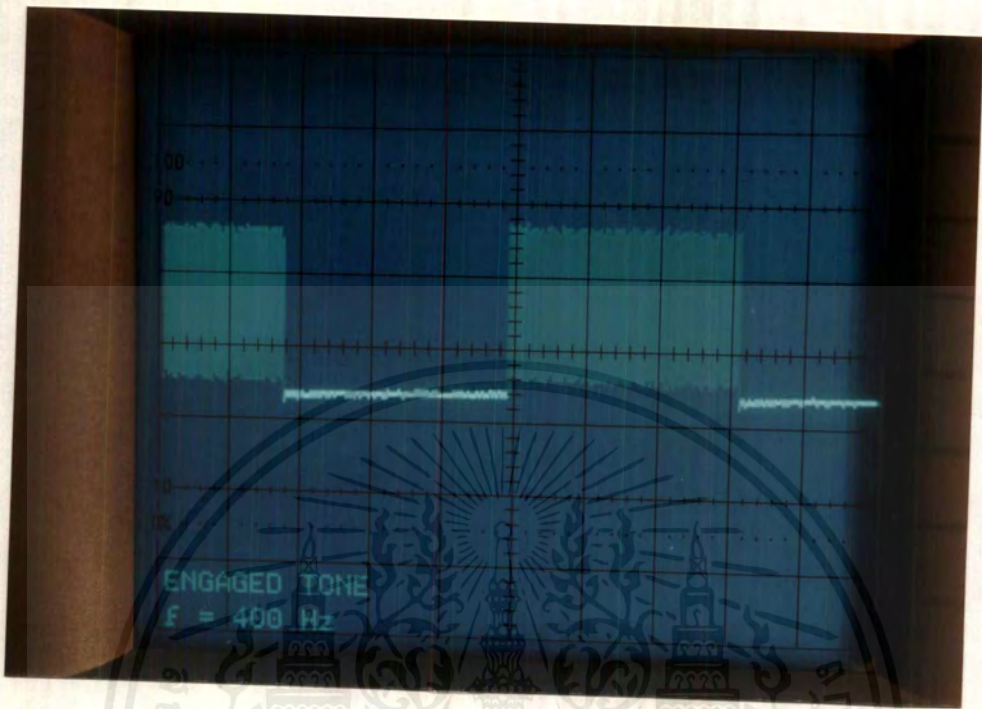


รูปที่ 4.1 สัญญาณ Alerting Tone

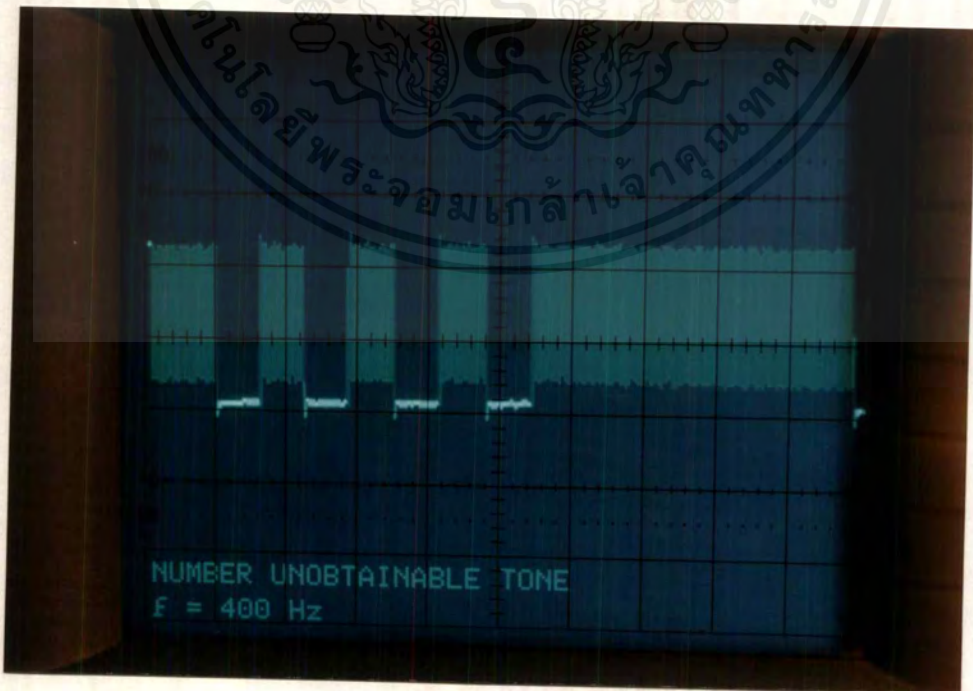


รูปที่ 4.2 สัญญาณ Ring Tone

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

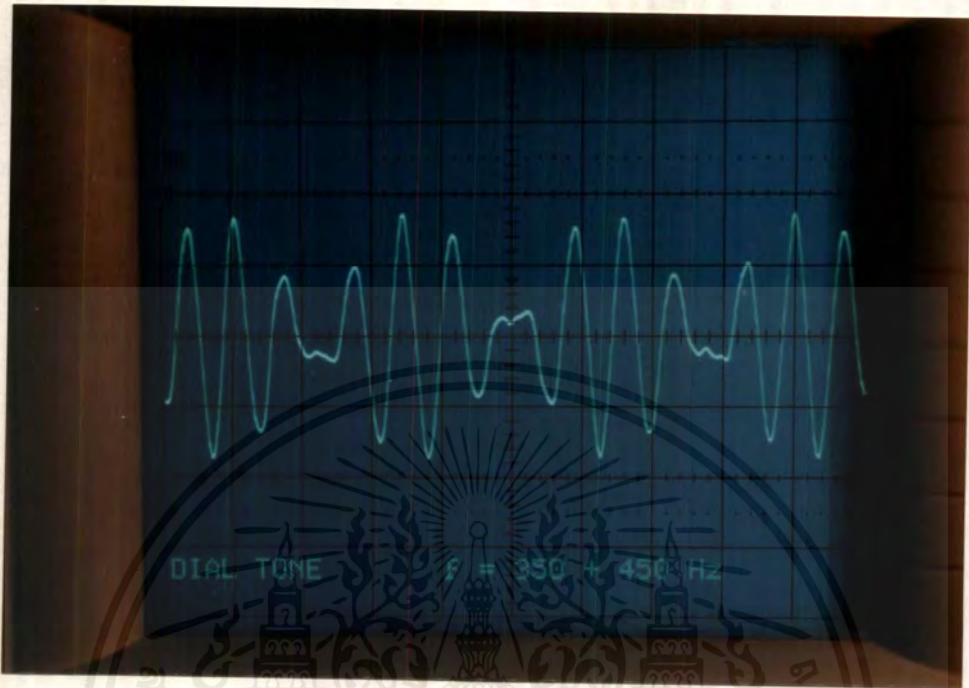


รูปที่ 4.3 สัญญาณ Engaged Tone



รูปที่ 4.4 สัญญาณ Number Unobtainable Tone

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.5 สัญญาณ Dial Tone

4.3 ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)

4.3.1 ลำดับขั้นการทดลอง

- 1) ต่อเครื่องโทรศัพท์เข้ากับขั้วต่อของวงจร Line Circuit
- 2) ต่อขั้วไฟเลี้ยงเข้ากับแหล่งจ่ายไฟ และจ่ายไฟเลี้ยงวงจร
- 3) ทดลองโดยสังเกตสถานะของ LED บนวงจรว่ามีสถานะอย่างไร ตามตารางที่ 4.1 และบันทึกผลลงในตารางที่ 4.1
- 4) ป้อนสัญญาณความถี่คู่ จากโทรศัพท์เข้าสู่วงจร หลังจากนั้นทำการวัดสัญญาณเอาต์พุต

4.3.2 ผลการทดลอง

จากการทดลองวงจร สามารถตรวจสอบสถานะของการยกหูวางหู ขณะที่ป้อนสัญญาณกระดิ่ง และไม่ป้อนสัญญาณกระดิ่งของโทรศัพท์ โดยมี LED เป็นตัวแสดงสถานะดังกล่าว และในการวัดสัญญาณความถี่คู่ จากโทรศัพท์โดยการวัดที่จุดทดสอบ Line สามารถวัดสัญญาณความถี่คู่ได้ถูกต้อง ซึ่งมีระดับแรงดันและความถี่ที่สามารถให้ตัวถอดรหัสความถี่คู่ โดยไอซี MT8870 สามารถถอดรหัสได้อย่างถูกต้อง ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับโทรศัพท์ของผู้ใช้ด้วย ผลที่ได้จากการทดลองมีดังนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่วางไว้สำหรับอ้างอิงเท่านั้น การนำเอกสารนี้ไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาตจะถือว่าผิดกฎหมาย การนำเอกสารนี้ไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตจะถือว่าผิดกฎหมาย การนำเอกสารนี้ไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตจะถือว่าผิดกฎหมาย

ตารางที่ 4.1 ผลการทดลองของวงจร Line Circuit

สถานะของโทรศัพท์	สถานะ LED		
	TEL	LOOP	ANS
สถานะวางหูขณะไม่มีสัญญาณกระดิ่ง	ดับ	ดับ	ดับ
สถานะยกหูขณะไม่มีสัญญาณกระดิ่ง	ดับ	ติด	ดับ
สถานะวางหูขณะมีสัญญาณกระดิ่ง	ติด	ดับ	ดับ
สถานะยกหูขณะมีสัญญาณกระดิ่ง	ดับ	ดับ	ติด



รูปที่ 4.6 สัญญาณความถี่คู่ ที่ขา Line

4.4 ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)

4.4.1 ลำดับขั้นตอนการทดลอง

- 1) ป้อนไฟเลี้ยงให้กับวงจร
- 2) เชื่อมต่อแหล่งกำเนิดสัญญาณความถี่คู่ เข้ากับจุดความถี่คู่ in ของวงจรตรวจสอบเลขหมายระบบโทน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้สำหรับใช้ในการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 3) ป้อนสัญญาณความถี่คู่ สังเกตและบันทึกผลลงในตารางที่ 4.2
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 4) ต่อแหล่งกำเนิดพัลส์เข้ากับวงจรทางด้าน Loop Detect
- 5) ปรับสวิทช์ไปตำแหน่งที่ 30 ms
- 6) ป้อนพัลส์เข้าที่อินพุต สังเกตและบันทึกผลลงในตารางที่ 4.3

4.4.2 ผลการทดลอง

จากการทดลองการทดสอบการรับค่าเลขหมายของโทรศัพท์ระบบโทน เมื่อป้อนสัญญาณความถี่คู่ เข้ามาวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทางสามารถถอดรหัสเลขหมายได้อย่างถูกต้องดังแสดงในตารางที่ 4.2

ตารางที่ 4.2 การทดสอบการรับค่าเลขหมายของระบบ โทน

สัญญาณอินพุต	เอาต์พุตของไอซี 4017	เอาต์พุตของไอซี 4508	
		High (A)	Low (B)
เริ่มต้น (ยังไม่มีสัญญาณอินพุต)	Q0 = 1 , อื่นๆ = 0	0000	0000
สัญญาณเลขหมาย 3	Q1 = 1 , อื่นๆ = 0	0011	0000
สัญญาณเลขหมาย 1	Q2 = 1 , อื่นๆ = 0	0011	0001
สัญญาณเลขหมาย 6	Q3 = 1 , อื่นๆ = 0	0011	0001
สัญญาณเลขหมาย 7	Q3 = 1 , อื่นๆ = 0	0011	0001

ตารางที่ 4.3 การทดสอบการรับค่าเลขหมายของระบบพัลส์

สัญญาณอินพุต	เอาต์พุตของไอซี 4017	เอาต์พุตของไอซี 4508	
		High	Low
เริ่มต้น (ยังไม่มีสัญญาณพัลส์ เข้มาขังอินพุต)	Q0 = 1 , อื่นๆ = 0	0000	0000
สัญญาณเลขหมาย 1	Q1 = 1 , อื่นๆ = 0	0001	0000
สัญญาณเลขหมาย 8	Q2 = 1 , อื่นๆ = 0	0001	0101
สัญญาณเลขหมาย 5	Q3 = 1 , อื่นๆ = 0	0001	0101
สัญญาณเลขหมาย 3	Q3 = 1 , อื่นๆ = 0	0001	0101

จากการทดลองการทดสอบการรับค่าเลขหมายของโทรศัพท์ระบบพัลซ์ วงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทางสามารถนับจำนวนพัลซ์เลขหมายได้อย่างถูกต้อง ดังแสดงในตาราง 4.3

4.5 ชุดสวิตซ์เมตริกซ์ (Switch Matrix)

4.5.1 ลำดับขั้นการทดลอง

- 1) ต่อไฟเลี้ยงเข้ากับวงจร
- 2) สั่งให้ SW Matrix ทำงานโดยการให้สภาวะ “0” ที่ขา \overline{EN}
- 3) กำหนดสภาวะ “0” ที่ขา $\overline{SW/DISP}$ เพื่อเลือกให้ชุดแสดงผลทำงาน
- 4) เปลี่ยนแปลงสภาวะที่ขา A, B, 1 - 8 และ \overline{EN} ตามตารางที่ 4.4 และบันทึกผลการทดลอง
- 5) เลือกสภาวะ $\overline{SW/DISP}$ เป็น “1”

4.5.2 ผลการทดลอง

ตารางที่ 4.4 การทดสอบส่วนแสดงผลของสวิตซ์เมตริกซ์

สภาวะขาสัญญาณ				สภาวะ LED			
A	B	DT	บิตที่ 1-8	LED ชุดที่ 1 (1-8)	LED ชุดที่ 2 (9-16)	LED ชุดที่ 3 (17-24)	LED ชุดที่ 4 (25-32)
0	0	0	01010101	00000000	00000000	00000000	00000000
0	0	1	01010101	01010101	00000000	00000000	00000000
0	1	0	11110000	01010101	00000000	00000000	00000000
0	1	1	11110000	01010101	11110000	00000000	00000000
1	0	0	00001111	01010101	11110000	00000000	00000000
1	0	1	00001111	01010101	11110000	00001111	00000000
1	1	0	01100110	01010101	11110000	00001111	00000000
1	1	1	01100110	01010101	11110000	00001111	01100110

จากการทดลองวงจรชุดสวิตซ์เมตริกซ์ ที่ประกอบไปด้วยส่วนสองส่วนด้วยกันสองส่วน คือ แสดงผลออก LED และส่วนของสวิตซ์เมตริกซ์ จากการทดลองชุดแสดงผลซึ่งได้ผลการทดลองดังตารางที่ 4.4 ซึ่งสามารถควบคุมการติดดับของ LED ได้ตามต้องการ ในส่วนของสวิตซ์เมตริกซ์ เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

นั้นได้ทำการป้อนแอดเดรสและควบคุมการเปิดหรือปิดของสวิทช์ตำแหน่งต่างๆ ผลการทดลองตัวสวิทช์เมตริกซ์สามารถทำงานได้ดี

4.6 ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส

4.6.1 ลำดับขั้นการทดลอง

- 1) เชื่อมต่อสายจากการ์ดอินพุตเอาต์พุตพอร์ตมายังชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส
- 2) ทดลองสั่งงานจากโปรแกรมที่สร้างโดย Visual Basic
- 3) สังเกตการควบคุมการทำงานของชุดทดลองว่าควบคุมได้หรือไม่

4.6.2 ผลการทดลอง

วงจรชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟสสามารถควบคุมการทำงานของส่วนอื่นๆ ได้ดี

4.7 ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต

4.7.1 ลำดับขั้นการทดลอง

- 1) นำการ์ดอินพุตเอาต์พุตพอร์ตไปเสียบบนสล็อตแบบ ISA ขนาด 8 บิต บนคอมพิวเตอร์
- 2) นำเอาต์พุตต่อ LED อนุกรมกับตัวต้านทานลงกราวด์
- 3) ทำการสั่งงานโดยผ่านโปรแกรมที่สร้างโดย Visual Basic
- 4) สังเกตสถานะ LED ว่าติดหรือดับตามการสั่งงานหรือไม่

4.7.2 ผลการทดลอง

สถานะของ LED ติดดับตามการควบคุมของโปรแกรมที่สร้างโดย Visual Basic

4.8 ชุดจ่ายไฟ

4.8.1 ลำดับขั้นการทดลอง

- 1) ต่อวงจรเข้ากับแหล่งจ่ายไฟกระแสสลับ 220 โวลต์
- 2) วัดแรงดันที่เอาต์พุตของวงจรชุดจ่ายไฟและบันทึกผลการทดลอง

4.8.2 ผลการทดลอง

วงจรสามารถจ่ายแรงดันได้ +5 โวลต์ และ ± 15 ได้ตามความต้องการ ที่จะนำไปงานเพื่อจ่ายให้วงจรต่างๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 5

บทสรุป ปัญหา แนวทางแก้ไข และพัฒนา

5.1 บทสรุป

โครงการชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์ ที่ได้สร้างขึ้นนี้ ผลของโครงการนี้สามารถบรรลุวัตถุประสงค์ที่ได้ตั้งไว้กล่าวคือ

- 1) ได้รู้และเข้าใจระบบการทำงานของชุดสายโทรศัพท์
- 2) ได้รู้และเข้าใจการอินเตอร์เฟสระหว่างเครื่องคอมพิวเตอร์และชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์
- 3) สามารถใช้เป็นการเรียนการสอนในวิชาโทรศัพท์ซึ่งประกอบด้วยชุดฝึกหัดสาย-โทรศัพท์ และใบงานการทดลอง

ชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์สามารถใช้ทดลองในการทำใบงานการทดลอง โดยมี 2 ครั้งที่ 8 ผู้ใช้ สามารถเชื่อมต่อคู่สายให้สนทนากันได้พร้อมกัน 2 คู่สาย

5.2 ปัญหา แนวทางแก้ไข และพัฒนา

5.2.1 ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)

1) ปัญหา

วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง ผลิตความถี่จากการโปรแกรมไอซีเบอร์ 89C51 ให้ผลิตสัญญาณพัลส์ความถี่ ซึ่งสามารถผลิตสัญญาณพัลส์ความถี่ออกมาได้สมบูรณ์ตรงกับความถี่ที่ต้องการ แต่ในส่วนของวงจรกรองความถี่ต่ำ ซึ่งทำหน้าที่กรองเอาสัญญาณไซน์ออกมาจากสัญญาณพัลส์ ผลปรากฏว่ารูปคลื่นสัญญาณที่ได้ยังมีความผิดเพี้ยนจากรูปคลื่นไซน์อยู่บ้าง

2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

ใช้ตัวต้านทานปรับค่าได้ค่า 120 kΩ แทนตัวต้านทานที่ R17 ค่า 120 kΩ เพื่อปรับค่าความต้านทานให้เหมาะสม โดยการใส่ตัวต้านทานปรับค่าได้จะสะดวกในการหาค่าความต้านทานที่เหมาะสมที่จะทำให้ได้รูปคลื่นไซน์ที่สมบูรณ์ที่สุด

5.2.2 ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุดสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)

1) ปัญหา

ในการตรวจสอบสัญญาณเมื่อมีสัญญาณกระดิ่ง และเมื่อมีการยกหูจะมีสัญญาณกระดิ่ง ซึ่งใช้ LED เป็นตัวแสดงผลการตรวจสอบสัญญาณ สัญญาณที่ได้จากการตรวจสอบยังไม่แสดง
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้เผยแพร่หรือใช้ในการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สถานะที่ชัดเจน มีผลทำให้ LED ที่แสดงผลสัญญาณมีความสว่างไม่เพียงพอเมื่อมีสัญญาณ และไม่ดับสนิทเมื่อไม่มีสัญญาณ

2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

ใช้ตัวต้านทานปรับค่าได้ แทนตัวต้านทานแบบคงที่ ตัวที่ใช้ปรับแรงดันที่ได้จากการตรวจสอบสัญญาณของออปโต เพื่อให้มีแรงดันพอที่จะไบอัสให้กับทรานซิสเตอร์ เพื่อไปขับ LED แสดงสถานะให้ติด

5.2.3 ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)

1) ปัญหา

การตรวจสอบเลขหมายในระบบพัลส์ คาบเวลาของการตรวจสอบ Intertrain Pulse ชุดที่ 2 ไม่ตรงกับชุดที่ 1 ซึ่งวงจรทั้งสองเป็นวงจรอย่างเดียวกัน

2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

เมื่อทำการตรวจสอบวงจรพบว่าการลงอุปกรณ์ ระหว่างชุดทั้งสองไม่เหมือนกัน อันเนื่องมาจากการใส่ค่าความต้านทานผิดพลาด เพราะสีที่ตัวอุปกรณ์ใกล้เคียงกัน

5.2.4 ชุดสวิตช์เมตริกซ์ (Switch Matrix)

1) ปัญหา

ในส่วนของชุดสวิตช์เมตริกซ์นี้ใช้ไอซีเบอร์ MT8816 ซึ่งมีจุดต่อ 128 จุด จากการทดลองแล้วพบว่า การจัดตำแหน่งขาของตัวอุปกรณ์ ไม่ตรงกับรายละเอียดของตัวอุปกรณ์ (Data sheet) จึงทำให้ต้องมีการปรับแก้รายละเอียดทางด้านฮาร์ดแวร์

ความเร็วในการส่งงานชุดฝึกจากไมโครคอมพิวเตอร์นั้นเร็วจนอุปกรณ์บางตัวไม่สามารถทำงานได้ทัน

2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

ในส่วนสวิตช์เมตริกซ์ได้ทำการแก้ไข โดยดูขาของตัวอุปกรณ์ที่จะนำไปใช้งานให้ตรงกับส่วนที่เราต้องการนำไปใช้งานจริง

ทำการหน่วงเวลาในการส่งงาน เพื่อให้อุปกรณ์นั้นสามารถทำงานได้ทัน หรือใช้อุปกรณ์ที่มีความเร็วสูง

5.2.5 ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟซ (Control Interface)

1) ปัญหา

การออกแบบวงจรได้ทำการออกแบบเป็น 2 ชั้น ซึ่งต้องมีการเชื่อมต่อระหว่างด้านบนและด้านล่าง แต่แผ่นวงจรพิมพ์ที่ได้สั่งทำนั้น บริษัทไม่สามารถ ทำการเชื่อมต่อระหว่างชั้นบนและ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ชั้นล่างทำให้ต้องมีการเชื่อมต่อ โดยผู้ใช้งานเอง ซึ่งอาจก็ให้เกิดปัญหาเกี่ยวกับวงจรได้ ขนาดของช่องใส่ขาอุปกรณ์มีขนาดเล็กกว่า อุปกรณ์จริง

2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

เลือกสั่งทำแผ่นวงจรพิมพ์ให้มีจำนวนชั้นที่ลดลง หรือทำการสั่งทำที่บริษัทที่สามารถทำการเชื่อมต่อระหว่างชั้นของแผ่นวงจรพิมพ์ได้ หรือทำการเชื่อมต่อเองอาศัยสายไฟเชื่อมต่อระหว่างชั้น

5.2.6 ชุดจ่ายไฟ (Power Supply)

1) ปัญหา

ในชุดฝึกชุมชนสายโทรศัพท์นี้มีแหล่งจ่ายไฟอยู่ 2 ส่วนคือ แหล่งจ่ายไฟชุดที่ 1 ที่ใช้เป็นไฟเลี้ยงในวงจรต่างๆ ซึ่งใช้แรงดัน +5 โวลต์, +15 โวลต์ และ -15 โวลต์ และแหล่งจ่ายไฟชุดที่ 2 เป็นแหล่งจ่ายไฟที่ใช้สำหรับจ่ายให้กับเครื่องโทรศัพท์ -50 โวลต์ และใช้เป็นสัญญาณกระดิ่ง 75 - 110 โวลต์ ความถี่ 25 เฮิรตซ์ เพื่อเป็นการสะดวกจึงใช้หม้อแปลงตัวเดียวกัน ซึ่งผลิตแรงดันออกมาใช้สำหรับแหล่งจ่ายไฟทั้ง 2 ชุด ปัญหาที่เกิดขึ้นคือ แรงดันและกระแสที่ใช้นั้นค่อนข้างสูงวงจรจึงต้องมีการป้องกันการลัดวงจร และการเสียหายของอุปกรณ์ที่ไม่สามารถทนแรงดันสูงๆ ได้ ผลที่เกิดขึ้นคือ เมื่อเปิดสวิตช์มีแรงดันกระชากทำให้อุปกรณ์ที่ทนแรงได้น้อย เช่น ไอซีเบอร์ 7805, 7815 และ 7915 เสียหายได้

2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

เพิ่มอุปกรณ์ป้องกันไอซีเบอร์ 7805, 7815 และ 7915 โดยต่อซีเนอร์ไดโอด ที่ทนวัตต์สูงๆ เข้าไปเพื่อลดแรงดันที่ป้อนให้ไอซี ในแหล่งจ่ายไฟชุดที่ 1 และเปลี่ยนไดโอดให้ทนวัตต์ได้สูงขึ้นไปในแหล่งจ่ายไฟชุดที่ 2

5.2.7 การออกแบบลายวงจร

1) ปัญหา

ในการออกแบบลายวงจรมีความล่าช้ามาก เนื่องจากวงจรมีความซับซ้อน ทำให้มีความผิดพลาด และยากต่อการตรวจสอบ ส่งผลให้เมื่อลงอุปกรณ์แล้วทำการทดลอง เกิดความผิดพลาดและเสียเวลามากในการแก้ไข

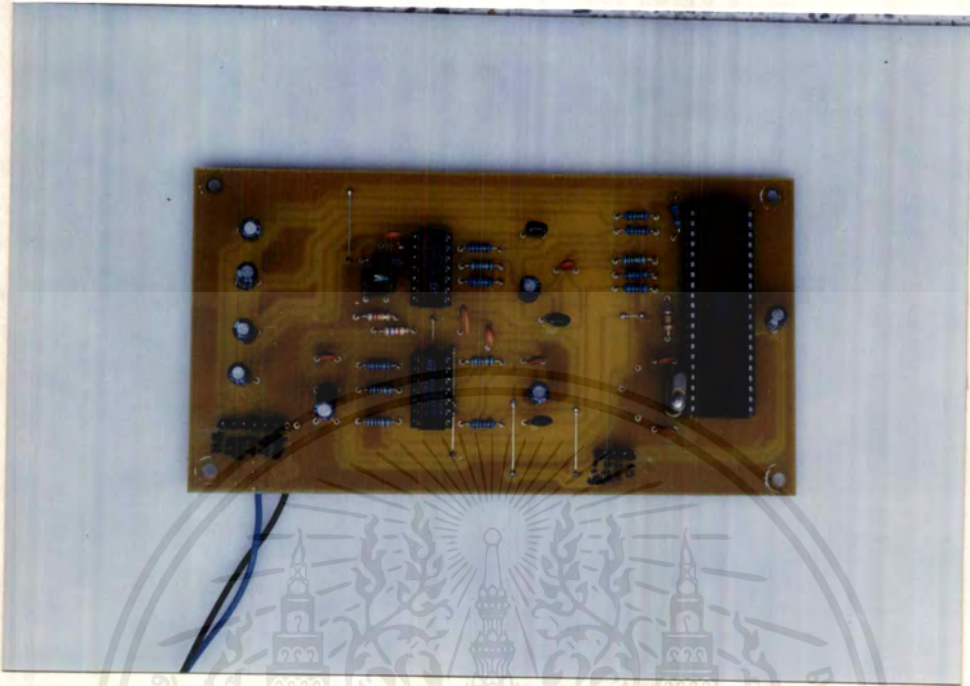
2) แนวทางแก้ไข และพัฒนา

ควรศึกษาการใช้งานโปรแกรมการออกแบบลายวงจรให้เข้าใจการทำงานให้ดีเสียก่อน จะได้ใช้งานโปรแกรมอย่างมีประสิทธิภาพ และควรแบ่งวงจรที่ยุ่งยากซับซ้อนออกเป็นส่วนย่อยๆ เพื่อง่ายต่อการทำความเข้าใจ การออกแบบ และการตรวจสอบความถูกต้อง

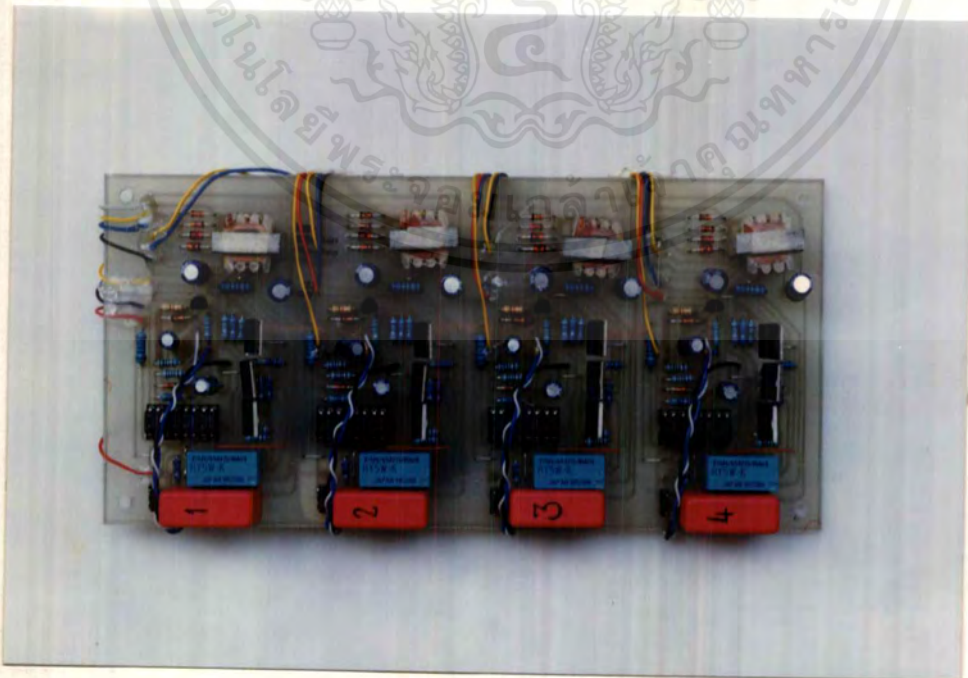
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

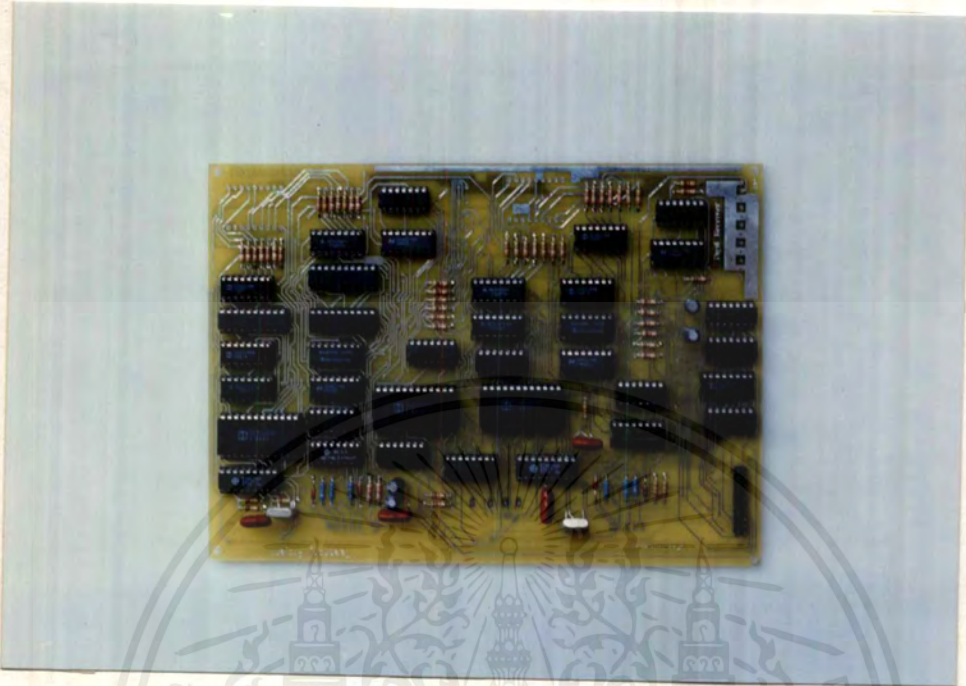


รูปที่ ก.1 วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)

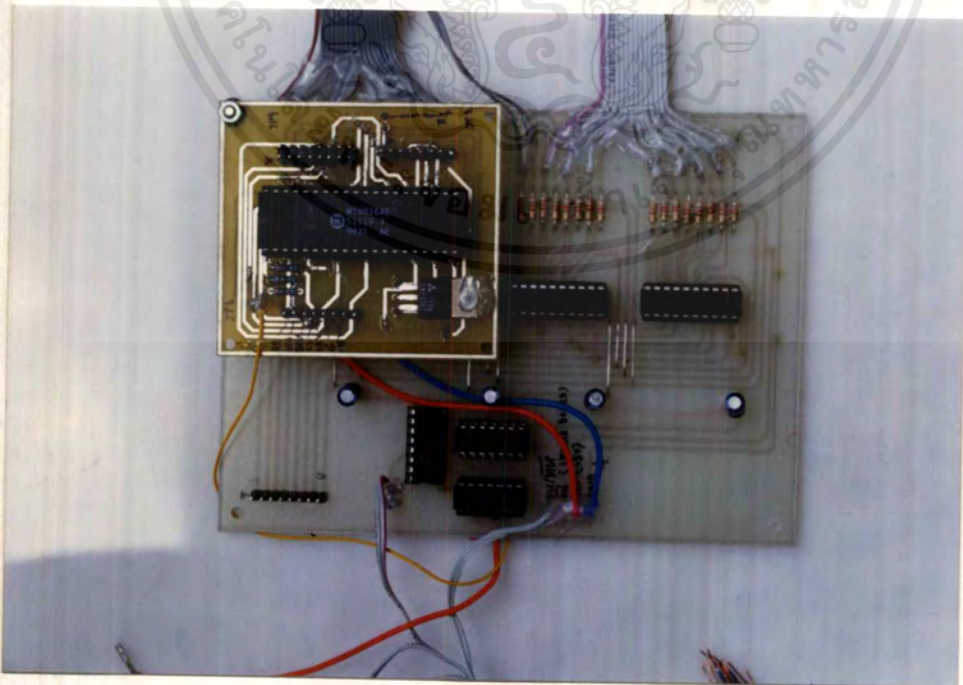


รูปที่ ก.2 วงจรเชื่อมต่อระหว่างขุมสายและโทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนักผู้ได้เห็นว่าเว็บไซต์นี้เกี่ยวข้องกับการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

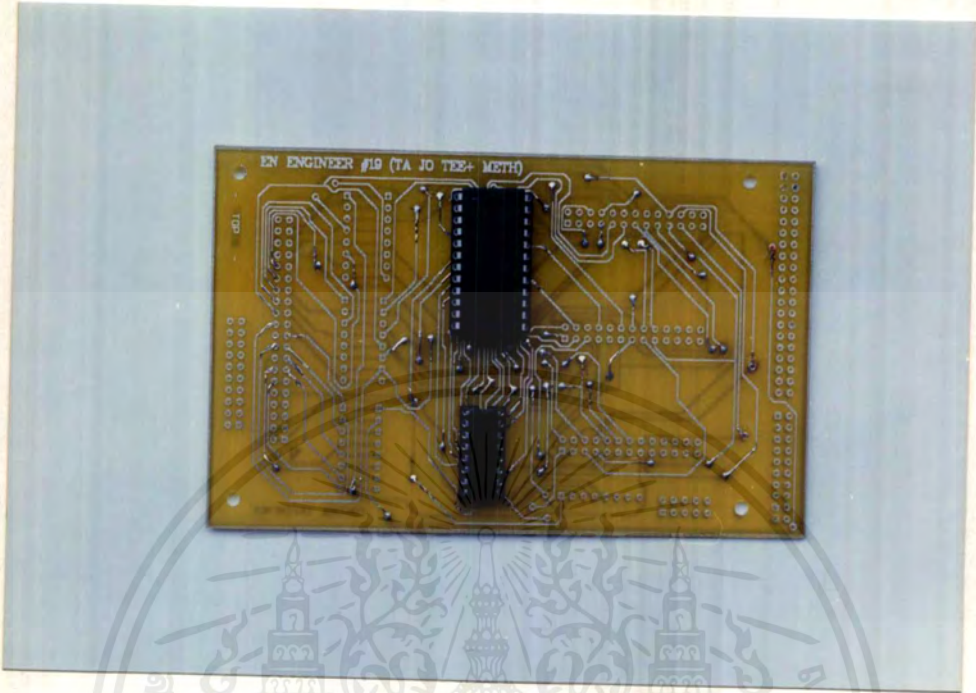


รูปที่ ก.3 วงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)

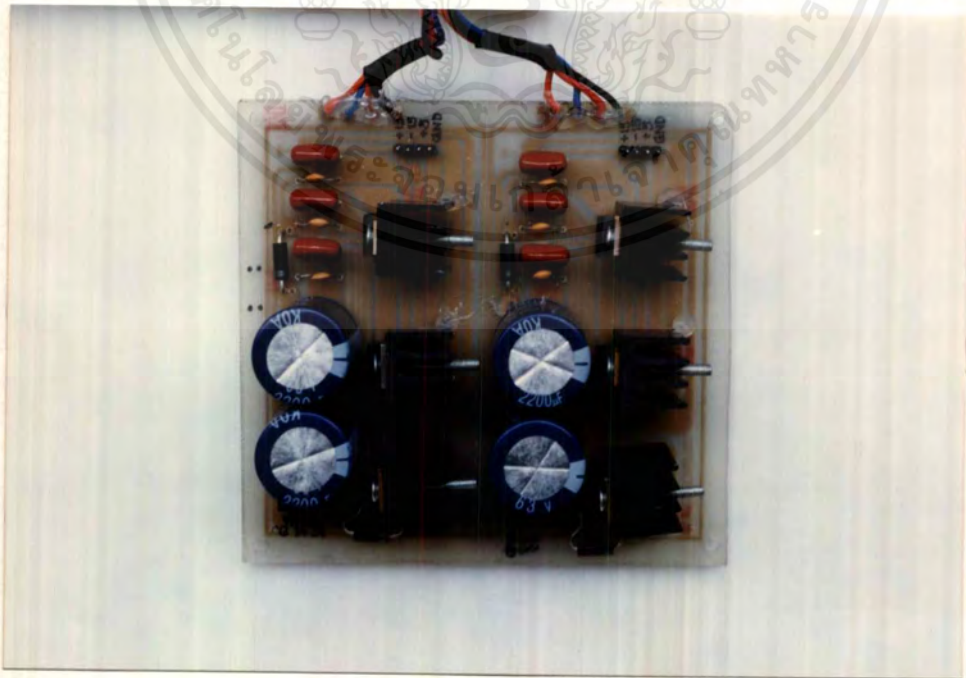


รูปที่ ก.4 วงจรสวิตซ์เมตริกซ์ (Switch Matrix)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

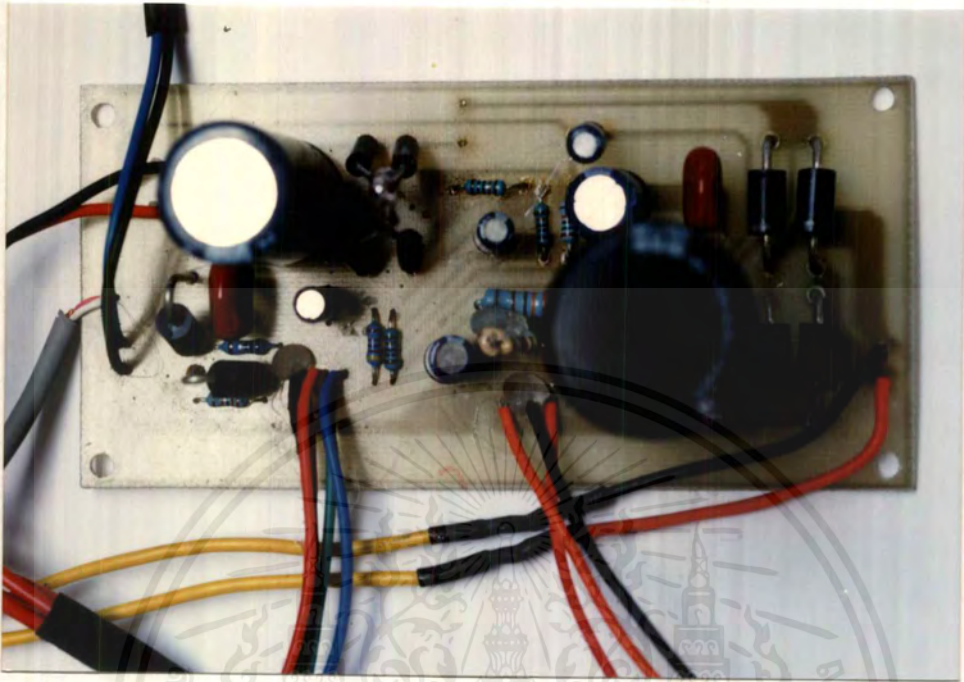


รูปที่ ก.5 วงจรคอนโทรลอินเตอร์เฟส (Control Interface)

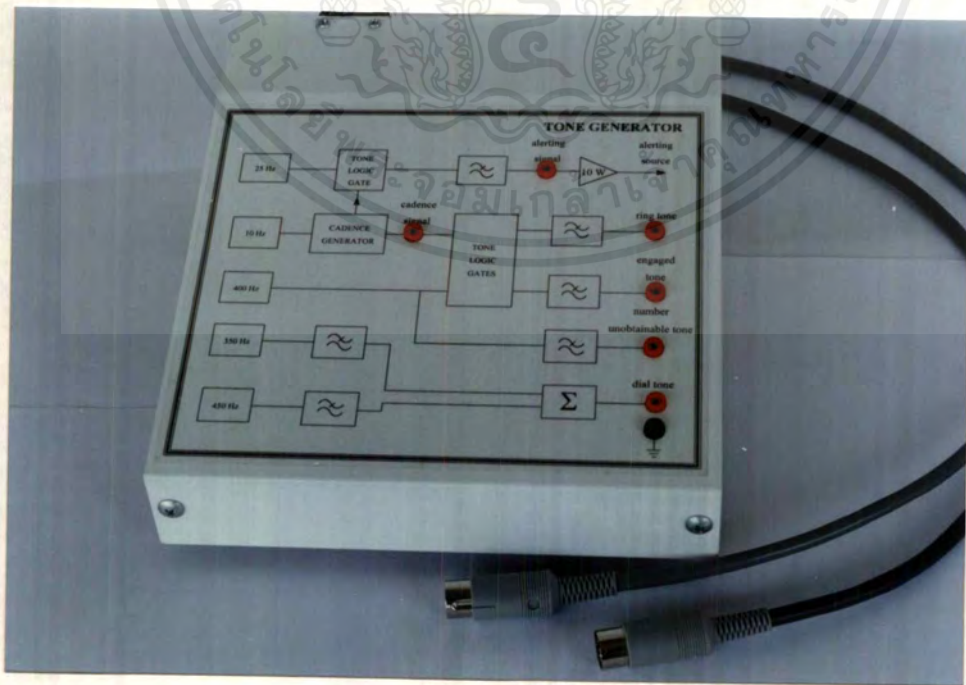


รูปที่ ก.6 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

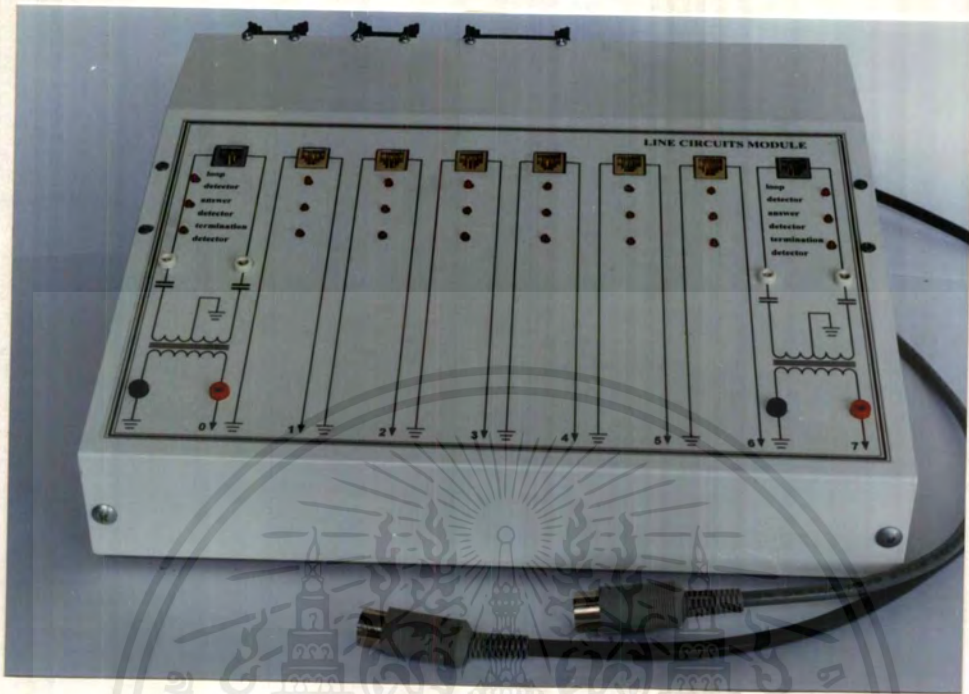


รูปที่ ก.7 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงเครื่อง โทรศัพท์และสร้างสัญญาณ Ringing

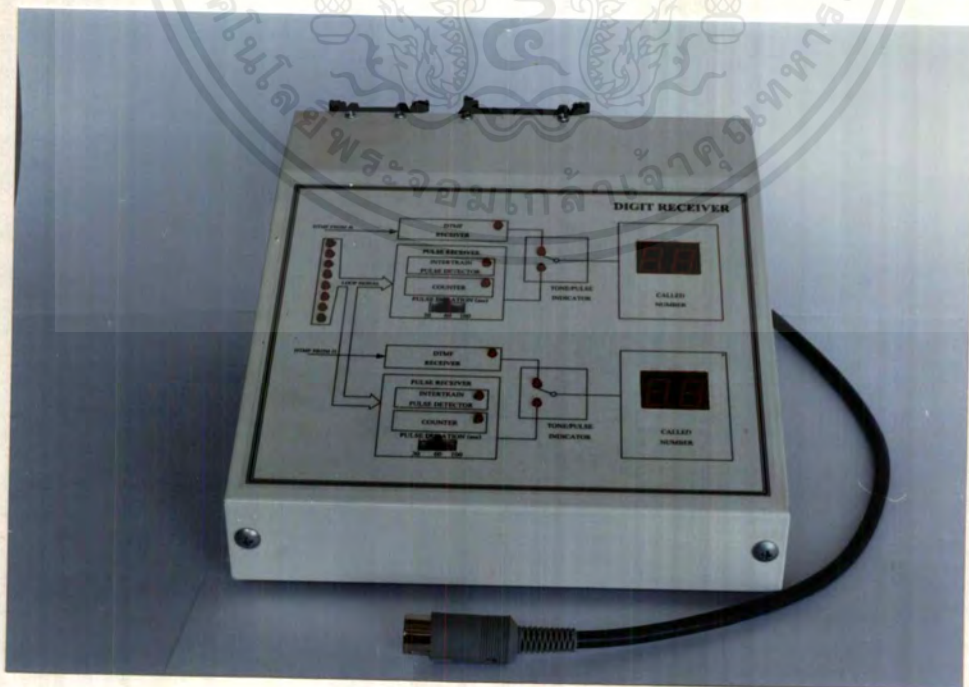


รูปที่ ก.8 ชุดทดลองวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

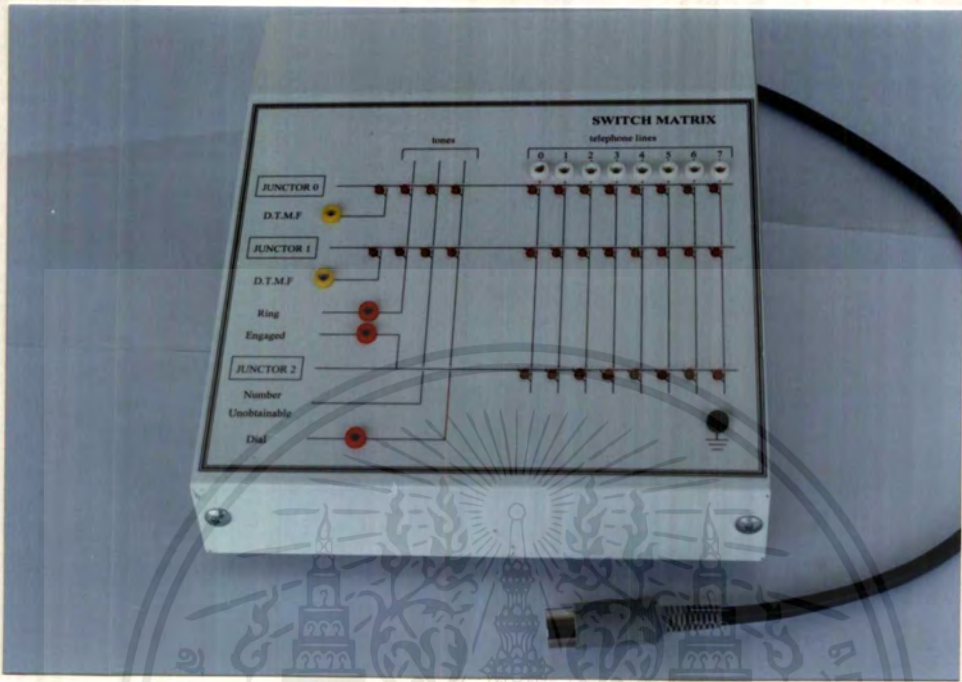


รูปที่ ก.9 ชุดทดลองวงจรเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ผู้ใช้ปลายทาง

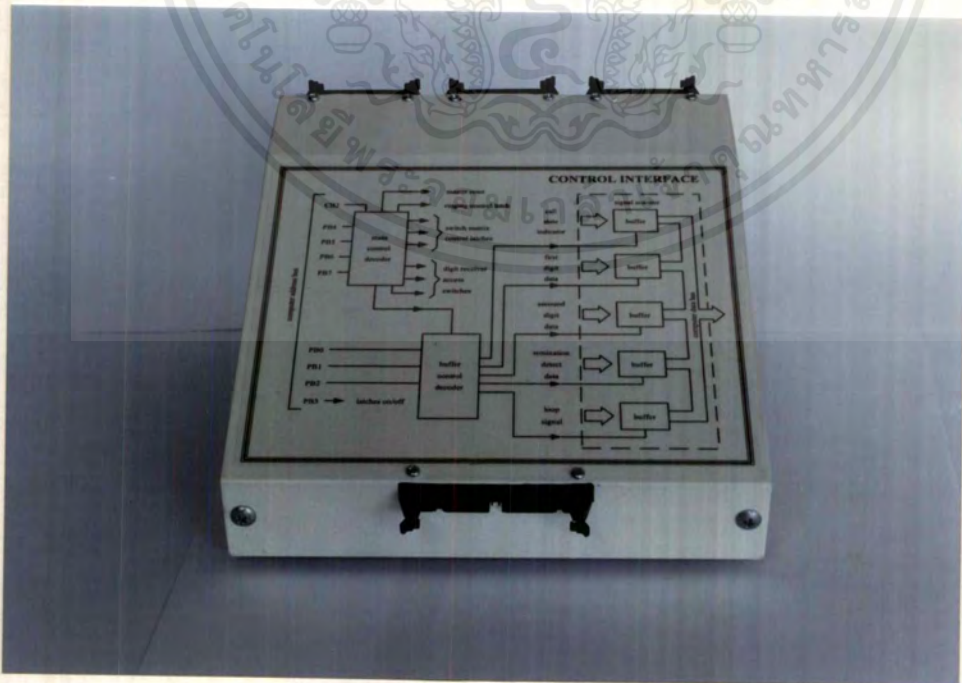


รูปที่ ก.10 ชุดทดลองวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์หรือการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น มิได้อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ก.11 ชุดทดลองวงจรสวิตซ์เมตริกซ์

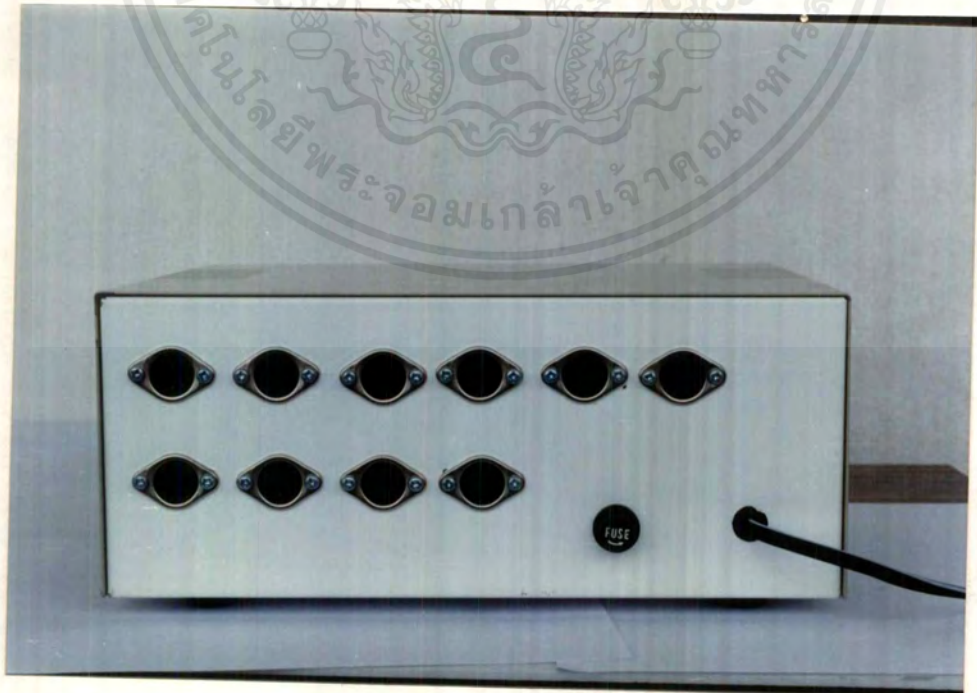


รูปที่ ก.12 ชุดทดลองวงจรคอนโทรลอินเตอร์เฟส

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกักร้างงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ก.13 ชุดทดลองวงจรภาคจ่ายไฟ (ด้านหน้า)



รูปที่ ก.14 ชุดทดลองวงจรภาคจ่ายไฟ (ด้านหลัง)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอญญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



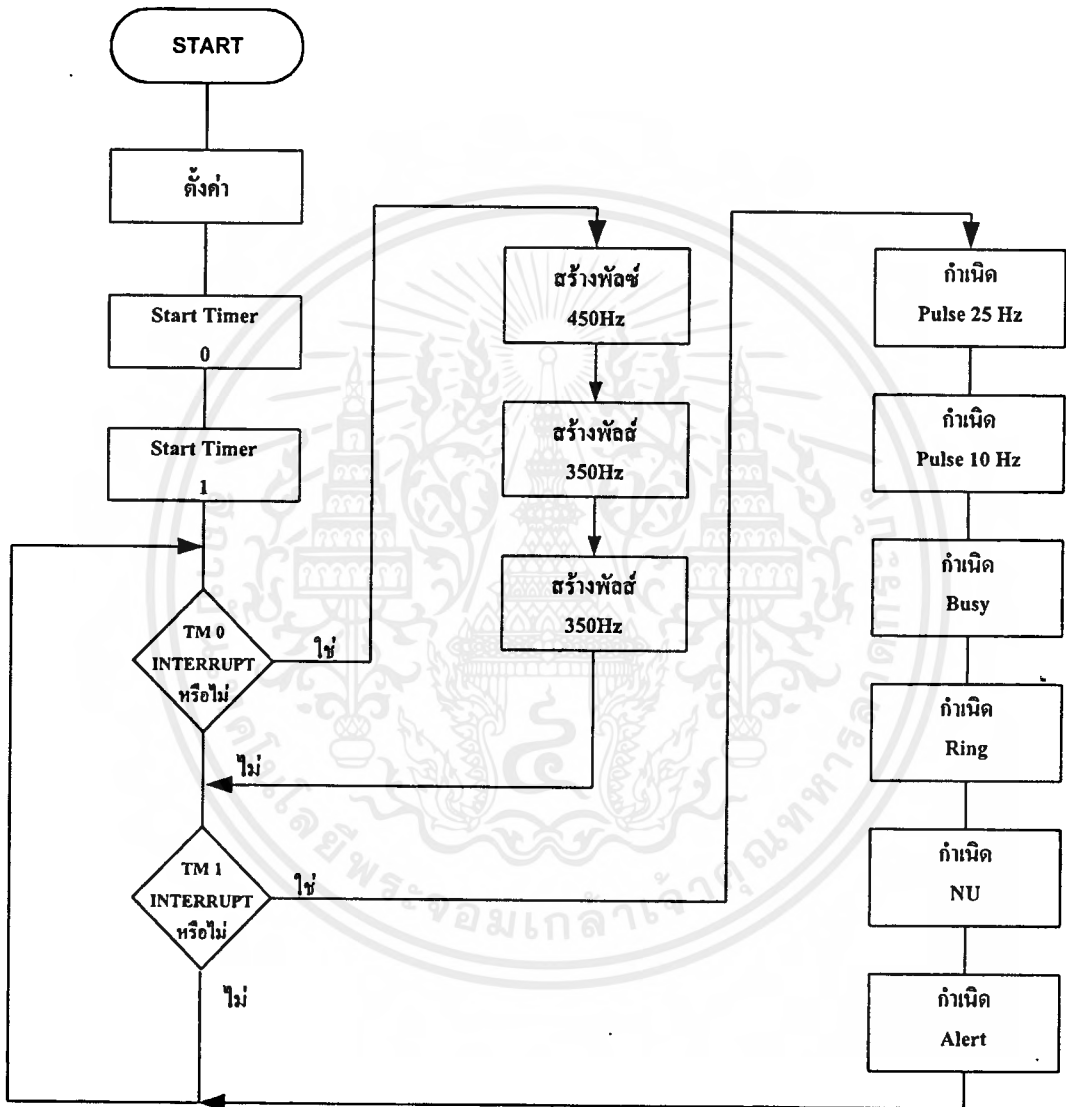
รูปที่ ก.15 สายเชื่อมต่อที่ใช้กับเครื่องทดลอง





ภาคผนวก ข
แผนผังการทำงานและโปรแกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ข.1 แผนผังการทำงานของ โปรแกรมกำหนดสัญญาณเสียง

```

; +-----+
;
;           Program :      Pulse generat for Telephony signaling
;
; +-----+
; Create & Modify by : ED.ENGINEER 19
;
;           40031201  Kallayanee   Bunchu
;           40031204  Jirawat     Aunsawatarpa
;           40031217  Prawat      Chinsawat
;           40031236  Sumeth      Sae-Eaw
; +-----+

ET      EQU      P1.0
RT      EQU      P1.1
DT1     EQU      P1.2   ; 350 Hz USE R2
DT2     EQU      P1.3   ; 450 Hz USE R3
NT      EQU      P1.4
AT      EQU      P1.5
DT1_R   EQU      12H    ; 350 Hz
DT2_R   EQU      0EH    ; 450 Hz

;----- Program start hear -----

ORG     0000
LJMP    START
ORG     0BH          ; Timer 0
LCALL   LOOP
LCALL   NU
LOAD:   MOV     TH0,#0FFH
        MOV     TL0,#064H
        SETB    TR0
        RETI
ORG     1BH          ; Timer 0
CPL     00H          ; GEN 400Hz
LCALL   GEN_25
LCALL   GEN_10
LCALL   BUSY
LCALL   RINGTONE
LCALL   NU
LCALL   ALERT
LOAD1:  MOV     TH1,#0FBH
        MOV     TL1,#095H ;AC
        SETB    TR1
        RETI
LOOP:   MOV     A,R3
        DEC     A                      ; R3=0 IS 450Hz
        NOP
        NOP
        NOP
        NOP
        JZ     GEN450

```

```

        MOV     R3,A
SUB_R2:  MOV     A,R2
        DEC     A                ; R3=0 IS 450Hz
        JZ      GEN350
        MOV     R2,A
        RET

GEN350:
        CPL     DT1
        MOV     R2,#DT1_R
        AJMP    LOAD

GEN450:
        CPL     DT2
        MOV     R3,#DT2_R
        AJMP    SUB_R2

GEN_25:  INC     R7
        CJNE    R7,#0FH,NEXT
        CPL     07H
        CPL     P1.6
        MOV     R7,#00H
NEXT:    RET

GEN_10:  INC     R0
        CJNE    R0,#26H,GO
        CPL     P1.7
        CPL     01H                ; COUNT 10Hz
        INC     R5                ; DATA OF 5Hz
        CJNE    R5,#02H,N_ON
        CPL     04H                ; GEN_5Hz
        INC     R6
        CJNE    R6,#07H,N_ON1
        CPL     05H                ; GEN_0.3Hz

        MOV     R6,#00H
N_ON1:  MOV     R5,#00H
N_ON:   MOV     R0,#00H
        INC     R1                ; COUNT OF 1 Hz

        CJNE    R1,#0AH,GO
        CPL     02H
        MOV     R1,#00H
        DEC     R4
        CJNE    R4,#00H,GO
        CPL     03H                ; GEN_0.2Hz
        JB      03H,RE_LOAD
        MOV     R4,#05H
        SJMP    GO
RE_LOAD: MOV     R4,#02H
GO:     RET

```

;------ Main program start hear -----;

ORG 200H

```

START:      MOV     IE,#0FFH
            MOV     IP,#00H
            MOV     3FH,#00H
            MOV     3EH,#00H
            MOV     3DH,#00H
            MOV     3CH,#00H
            MOV     30H,#00H
            MOV     31H,#00H
            MOV     32H,#10H
            MOV     33H,#10H
            MOV     34H,#20H
            MOV     35H,#20H
            MOV     36H,#30H
            MOV     37H,#30H
            CLR     00H      ; f = 400Hz
            CLR     01H      ; f = 10Hz
            CLR     02H      ; f = 1Hz
            SETB    03H      ; f = 0.2Hz
            SETB    04H      ; f = 5Hz
            SETB    05H      ; f = 0.3Hz CLR
            CLR     06H      ; COMPLEMENT NU
            CLR     07H      ; f = 25Hz
            CLR     08H      ; COMPLEMENT AT
            MOV     P1,#0H

            MOV     TMOD,#10H
            MOV     R0,#00H      ; DATA f=10Hz
            MOV     R1,#00H      ; DATA f=1Hz
            MOV     R2,#DT1_R    ; DATA f=350Hz
            MOV     R3,#DT2_R    ; DATA f=450Hz
            MOV     R4,#02H      ; DATA f=0.2Hz
            MOV     R5,#0H      ; DATA f=5Hz
            MOV     R6,#0H      ; DATA f=0.3Hz
            MOV     R7,#0H      ; DATA f=25Hz
            MOV     TH0,#0FFH
            MOV     TL0,#061H
            MOV     TH1,#0FBH
            MOV     TL1,#0ACH
            SETB    TR0
            SETB    TR1

```

```

MAIN: NOP
      NOP
      NOP

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

NOP
NOP
NOP
NOP
SJMP    MAIN

ALERT:  MOV    C,07H
        ANL    C,03H
        ;-----
        MOV    AT,C          ; pulse RT out to p1.1
        ;-----
        RET

BUSY:   MOV    C,00H
        ANL    C,02H          ; 400Hz MOD 1Hz IS BUSY
        ;-----
        MOV    ET,C          ; pulse ET out to p1.0
        ;-----
        RET

RINGTONE: MOV    C,00H
        ANL    C,03H          ; 400Hz MOD 0.2Hz IS RINGTONE
        ;-----
        MOV    RT,C          ; pulse RT out to p1.1
        ;-----
        RET

NU:     MOV    C,04H
        ANL    C,05H          ; 5Hz MOD 0.3Hz
        CPL    C
        MOV    06H,C
        MOV    C,00H
        ANL    C,06H          ; 400HZ MOD NU-COMPLEMENT
        ;-----
        MOV    NT,C          ; pulse NU out to p1.4
        ;-----
        RET

        END

;----- Program end hear -----

```

รูปที่ ข.2 โปรแกรมกำเนิดสัญญาณเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

VERSION 5.00
Begin VB.Form F_Test
    BackColor = &H00E4DD87&
    BorderStyle = 0 'None
    Caption = "LAB 1"
    ClientHeight = 7440
    ClientLeft = 0
    ClientTop = 0
    ClientWidth = 7005
    BeginProperty Font
        Name = "AngsanaUPC"
        Size = 18
        Charset = 222
        Weight = 400
        Underline = 0 'False
        Italic = 0 'False
        Strikethrough = 0 'False
    EndProperty
    Icon = "Tele_Test.frx":0000
    LinkTopic = "Form1"
    LockControls = -1 'True
    MaxButton = 0 'False
    MDIChild = -1 'True
    MinButton = 0 'False
    ScaleHeight = 496
    ScaleMode = 3 'Pixel
    ScaleWidth = 467
    Begin VB.PictureBox P_Test
        AutoSize = -1 'True
        Height = 7215
        Left = 180
        ScaleHeight = 7155
        ScaleWidth = 6675
        TabIndex = 0
        Top = 90
        Width = 6735
    End
    Begin VB.TextBox T_Out
        Height = 615
        Left = 2640
        TabIndex = 11
        Text = "Text1"
        Top = 150
        Width = 2655
    End
    Begin VB.CommandButton C_Return
        Caption = "กลับหน้าจอหลัก"
        Height = 495
        Left = 150
        TabIndex = 2
        Top = 6510
        Width = 1905
    End
End

```

```

Begin VB.Frame Frame1
    Caption           = "Ringing"
    Height            = 5625
    Left              = 150
    TabIndex          = 1
    Top               = -60
    Width             = 2205
    Begin VB.CheckBox C_RT
        Caption        = "Telephone 8"
        Height          = 495
        Index           = 7
        Left            = 270
        TabIndex        = 10
        Top             = 4860
        Width           = 1725
    End
    Begin VB.CheckBox C_RT
        Caption        = "Telephone 7"
        Height          = 495
        Index           = 6
        Left            = 270
        TabIndex        = 9
        Top             = 4236
        Width           = 1725
    End
    Begin VB.CheckBox C_RT
        Caption        = "Telephone 6"
        Height          = 495
        Index           = 5
        Left            = 270
        TabIndex        = 8
        Top             = 3615
        Width           = 1725
    End
    Begin VB.CheckBox C_RT
        Caption        = "Telephone 5"
        Height          = 495
        Index           = 4
        Left            = 270
        TabIndex        = 7
        Top             = 2994
        Width           = 1725
    End
    Begin VB.CheckBox C_RT
        Caption        = "Telephone 4"
        Height          = 495
        Index           = 3
        Left            = 270
        TabIndex        = 6
        Top             = 2373
        Width           = 1725
    End
End

```

```

Begin VB.CheckBox C_RT
    Caption      = "Telephone 3"
    Height       = 495
    Index        = 2
    Left         = 270
    TabIndex     = 5
    Top          = 1752
    Width        = 1725
End
Begin VB.CheckBox C_RT
    Caption      = "Telephone 2"
    Height       = 495
    Index        = 1
    Left         = 270
    TabIndex     = 4
    Top          = 1131
    Width        = 1725
End
Begin VB.CheckBox C_RT
    Caption      = "Telephone 1"
    Height       = 495
    Index        = 0
    Left         = 270
    TabIndex     = 3
    Top          = 510
    Width        = 1725
End
End
End
End
Attribute VB_Name = "F_Test"
Attribute VB_GlobalNameSpace = False
Attribute VB_Creatable = False
Attribute VB_PredeclaredId = True
Attribute VB_Exposed = False
Option Explicit
'Declare use of the DLL
Private Declare Function Out8255 Lib "8255.dll" (ByVal
PortAddress As Integer, ByVal PortData As Integer) As Integer
Private Declare Function In8255 Lib "8255.dll" (ByVal
PortAddress As Integer) As Integer
Dim Dummy As Integer
Dim Port_A, Port_B, Port_C, Port_D, Port_E, Port_F,
Port_Control, Port_Control2, Base_Address As Integer
'ไว้เก็บค่า
ตำแหน่งพอร์ต
'ค่าประจำแต่ละบิต
Const Bit0 = 1
Const Bit1 = 2
Const Bit2 = 4
Const Bit3 = 8
Const Bit4 = 16
Const Bit5 = 32

```

```

Const Bit6 = 64
Const Bit7 = 128
Dim D_PortA, D_PortB, D_PortC, D_PortD, D_PortE, D_PortF As Integer
Dim J0Tel, J1Tel, J2Tel, J01Sig As Integer

Const Tel0_J0 = 0
Const Tel1_J0 = 1
Const Tel2_J0 = 2
Const Tel3_J0 = 3
Const Tel4_J0 = 4
Const Tel5_J0 = 5
Const Tel6_J0 = 6
Const Tel7_J0 = 7

Const Tel0_J1 = &H10
Const Tel1_J1 = &H11
Const Tel2_J1 = &H12
Const Tel3_J1 = &H13
Const Tel4_J1 = &H14
Const Tel5_J1 = &H15
Const Tel6_J1 = &H16
Const Tel7_J1 = &H17

Const Tel0_J2 = &H20
Const Tel1_J2 = &H21
Const Tel2_J2 = &H22
Const Tel3_J2 = &H23
Const Tel4_J2 = &H24
Const Tel5_J2 = &H25
Const Tel6_J2 = &H26
Const Tel7_J2 = &H27

Const DTMF1_J0 = &H8
Const DTMF2_J1 = &H19

Const DT_J0 = &H5C
Const DT_J1 = &H4C

Const NU_J0 = &H5D
Const NU_J1 = &H4D

Const RT_J0 = &H5E
Const RT_J1 = &H4E

Const EN_J0 = &H5F
Const EN_J1 = &H4F
Const EN_J2 = &H3F

```

```

Function Set_Bit(Data_TO_Change, Bit, Sta)
    If Sta <> 0 Then Sta = 1
    Select Case Bit
        Case 0

```

```

        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 1
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HFE
        End If
    Case 1
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 2
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HFD
        End If
    Case 2
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 4
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HFB
        End If
    Case 3
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 8
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HF7
        End If
    Case 4
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 16
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HEF
        End If
    Case 5
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 32
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HDF
        End If
    Case 6
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 64
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &HBF
        End If
    Case 7
        If Sta <> 0 Then
            Data_TO_Change = Data_TO_Change Or 128
        Else
            Data_TO_Change = Data_TO_Change And &H7F
        End If
    End Select
    Set_Bit = Data_TO_Change
End Function

Sub Set_Port()
    Port_A = Base_Address + 0

```

```

Port_B = Base_Address + 1
Port_C = Base_Address + 2
Port_Control = Base_Address + 3
Port_D = Base_Address + 4

Port_E = Base_Address + 5
Port_F = Base_Address + 6
Port_Control2 = Base_Address + 7
End Sub
Sub Set_Base_Address()
Base_Address = &H280
End Sub

Sub Control_On()
Set_PC 0, 0
End Sub
Sub Control_Off()
Set_PC 0, 1
End Sub

Private Sub C_Return_Click()
F_Test_Off
F_Main.F_Main_On
End Sub
Function InA() As Integer
InA = In8255(Port_A)
End Function
Function InB() As Integer
InB = In8255(Port_B)
End Function
Function InC() As Integer
InC = In8255(Port_C)
End Function
Function InD() As Integer
InD = In8255(Port_D)
End Function
Function InE() As Integer
InE = In8255(Port_E)
End Function
Function InF() As Integer
InF = In8255(Port_F)
End Function
Sub OutA(Data_Out As Integer)
D_PortA = Data_Out
Dummy = Out8255(Port_A, D_PortA)
End Sub
Sub OutB(Data_Out As Integer)
D_PortB = Data_Out
Dummy = Out8255(Port_B, D_PortB)
End Sub
Sub OutC(Data_Out As Integer)
D_PortC = Data_Out

```

```

        Dummy = Out8255(Port_C, D_PortC)
    End Sub
    Sub OutD(Data_Out As Integer)
        D_PortD = Data_Out
        Dummy = Out8255(Port_D, D_PortD)
    End Sub
    Sub OutE(Data_Out As Integer)
        D_PortE = Data_Out
        Dummy = Out8255(Port_E, D_PortE)
    End Sub
    Sub OutF(Data_Out As Integer)
        D_PortF = Data_Out
        Dummy = Out8255(Port_F, D_PortF)
    End Sub
    Sub Set_PA(Bit As Integer, Sta As Integer)
        Select Case Bit
            Case 0
                If Sta <> 0 Then
                    D_PortA = D_PortA Or 1
                Else
                    D_PortA = D_PortA And &HFE
                End If
            Case 1
                If Sta <> 0 Then
                    D_PortA = D_PortA Or 2
                Else
                    D_PortA = D_PortA And &HFD
                End If
            Case 2
                If Sta <> 0 Then
                    D_PortA = D_PortA Or 4
                Else
                    D_PortA = D_PortA And &HFB
                End If
            Case 3
                If Sta <> 0 Then
                    D_PortA = D_PortA Or 8
                Else
                    D_PortA = D_PortA And &HF7
                End If
            Case 4
                If Sta <> 0 Then
                    D_PortA = D_PortA Or 16
                Else
                    D_PortA = D_PortA And &HEF
                End If
            Case 5
                If Sta <> 0 Then
                    D_PortA = D_PortA Or 32
                Else
                    D_PortA = D_PortA And &HDF
                End If
            Case 6

```

```

        If Sta <> 0 Then
            D_PortA = D_PortA Or 64
        Else
            D_PortA = D_PortA And &HBF
        End If
    Case 7
        If Sta <> 0 Then
            D_PortA = D_PortA Or 128
        Else
            D_PortA = D_PortA And &H7F
        End If
    End Select
    OutA (D_PortA)
End Sub
Sub Set_PB(Bit As Integer, Sta As Integer)
    Select Case Bit
        Case 0
            If Sta <> 0 Then
                D_PortB = D_PortB Or 1
            Else
                D_PortB = D_PortB And &HFE
            End If
        Case 1
            If Sta <> 0 Then
                D_PortB = D_PortB Or 2
            Else
                D_PortB = D_PortB And &HFD
            End If
        Case 2
            If Sta <> 0 Then
                D_PortB = D_PortB Or 4
            Else
                D_PortB = D_PortB And &HFB
            End If
        Case 3
            If Sta <> 0 Then
                D_PortB = D_PortB Or 8
            Else
                D_PortB = D_PortB And &HF7
            End If
        Case 4
            If Sta <> 0 Then
                D_PortB = D_PortB Or 16
            Else
                D_PortB = D_PortB And &HEF
            End If
        Case 5
            If Sta <> 0 Then
                D_PortB = D_PortB Or 32
            Else
                D_PortB = D_PortB And &HDF
            End If
        Case 6

```

```

        If Sta <> 0 Then
            D_PortB = D_PortB Or 64
        Else
            D_PortB = D_PortB And &HBF
        End If
    Case 7
        If Sta <> 0 Then
            D_PortB = D_PortB Or 128
        Else
            D_PortB = D_PortB And &H7F
        End If
    End Select
    OutB (D_PortB)
End Sub
Sub Set_PC(Bit As Integer, Sta As Integer)
    Select Case Bit
        Case 0
            If Sta <> 0 Then
                D_PortC = D_PortC Or 1
            Else
                D_PortC = D_PortC And &HFE
            End If
        Case 1
            If Sta <> 0 Then
                D_PortC = D_PortC Or 2
            Else
                D_PortC = D_PortC And &HFD
            End If
        Case 2
            If Sta <> 0 Then
                D_PortC = D_PortC Or 4
            Else
                D_PortC = D_PortC And &HFB
            End If
        Case 3
            If Sta <> 0 Then
                D_PortC = D_PortC Or 8
            Else
                D_PortC = D_PortC And &HF7
            End If
        Case 4
            If Sta <> 0 Then
                D_PortC = D_PortC Or 16
            Else
                D_PortC = D_PortC And &HEF
            End If
        Case 5
            If Sta <> 0 Then
                D_PortC = D_PortC Or 32
            Else
                D_PortC = D_PortC And &HDF
            End If
        Case 6

```

```

        If Sta <> 0 Then
            D_PortC = D_PortC Or 64
        Else
            D_PortC = D_PortC And &HBF
        End If
    Case 7
        If Sta <> 0 Then
            D_PortC = D_PortC Or 128
        Else
            D_PortC = D_PortC And &H7F
        End If
    End Select
    OutC (D_PortC)
End Sub

Sub Clear_All_Port()
    OutA (0)
    OutB (&HF)
    OutC (0)
    OutD (0)
    OutE (0)
    OutF (0)
    OutC (&HFF)
    J0Tel = 0
    J1Tel = 0
    J2Tel = 0
    J01Sig = 0
End Sub
Private Sub C_RT_Click(Index As Integer)
    Ringing Index, C_RT(Index).Value
    OutB (0)
End Sub

Private Sub Form_Load()
    Form_Paint
End Sub
Private Sub Form_Paint()
    F_Test.Top = (MF_Main.ScaleHeight / 2) - (F_Test.Height / 2)
    F_Test.Left = (MF_Main.ScaleWidth / 2) - (F_Test.Width / 2)
    P_Test.Top = 10
    P_Test.Left = 10
    P_Test.Width = F_Test.ScaleWidth - 20
    P_Test.Height = F_Test.ScaleHeight - 20
End Sub

Sub F_Test_Off() 'ปิดฟอร์ม
    F_off (8)
    F_Test.Hide
    F_Test.Enabled = False
    F_Test.Visible = False
End Sub

```

```

Sub F_Test_On() 'เริ่มฟอร์มแล็ป
    F_Test.Show
    F_Test.Enabled = True
    F_Test.Visible = True
    F_on (8)
    Set_Base_Address
    Set_Port
End Sub
Sub Start_Test()
    F_Test_On
    Set_Port
    Set_Base_Address
End Sub

Private Sub Form_Unload(Cancel As Integer)
    C_Return_Click
End Sub
Sub Delay()
    Dim i, j As Integer
    For i = 1 To 20
        For j = 1 To 20
            Next j
        Next i
    End Sub

Sub Ringing(Tel_No As Integer, Sta As Integer)
    Tel_No = Tel_No Mod 8
    If Sta <> 0 Then
        Sta = &H8
    End If
    Control_Off
    OutB (&H10 Or Tel_No Or Sta) 'เลือกการควบคุมไปที่ Ringing Control
    T_Out.Text = D_PortB
    Control_On 'เริ่มต้นการควบคุม
    Delay
    Control_Off
End Sub

Function Check_Loop() As Integer
    OutB (&H0)
    Control_On
    Check_Loop = InA
    Control_Off
End Function

Function Check_Tel() As Integer
    OutB (&H1)
    Control_On
    Check_Tel = InA
    Control_Off
End Function

```

```

Sub Change_DISP()
  'เริ่มการควบคุมการแสดงผล

  OutB (&H20) 'ควบคุมการคอนโทรล SW Matrix
  Set_PC 1, 0 'เลือกการควบคุม DISP (0) ,SW (1)
  OutA (J0Tel)
  Control_On
  Set_PB 3, 1
  Delay
  Set_PB 3, 0

  OutA (J1Tel)
  Set_PB 3, 1
  Delay
  Set_PB 3, 0

  OutA (J2Tel)
  Set_PB 3, 1
  Delay
  Set_PB 3, 0

  OutA (J01Sig)
  Set_PB 3, 1
  Delay
  Set_PB 3, 0
  Control_Off
  ' สิ้นสุดการควบคุมการแสดงผล
End Sub
Sub Set_SW(SW_No As Integer, Sta As Integer)
Dim SW_Sta, SW_Data As Integer

  If Sta <> 0 Then
    SW_Data = 1
  Else
    SW_Data = 0
  End If

  ' ส่งงานไปที่ SW-Matrix -----

  OutB (&H20)
  OutA (SW_No)
  Set_PB 3, SW_Data
  Control_On
  Set_PB 2, 1 ' กำหนดให้ S1b เป็น 1 เพื่อให้ 8816 ทำงานตามต้องการ
  Delay
  Set_PB 2, 0 ' กำหนดให้ S1b เป็น 0 เพื่อให้ 8816 ไม่ทำงาน

  ' ส่งงานไปที่ SW-Matrix -----

```

```

Select Case SW_No

    Case Tel0_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 0, SW_Data)
    Case Tel1_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 1, SW_Data)
    Case Tel2_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 2, SW_Data)
    Case Tel3_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 3, SW_Data)
    Case Tel4_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 4, SW_Data)
    Case Tel5_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 5, SW_Data)
    Case Tel6_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 6, SW_Data)
    Case Tel7_J0
        J0Tel = Set_Bit(J0Tel, 7, SW_Data)

    Case Tel0_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 0, SW_Data)
    Case Tel1_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 1, SW_Data)
    Case Tel2_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 2, SW_Data)
    Case Tel3_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 3, SW_Data)
    Case Tel4_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 4, SW_Data)
    Case Tel5_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 5, SW_Data)
    Case Tel6_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 6, SW_Data)
    Case Tel7_J1
        J1Tel = Set_Bit(J1Tel, 7, SW_Data)

    Case Tel0_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 0, SW_Data)
    Case Tel1_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 1, SW_Data)
    Case Tel2_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 2, SW_Data)
    Case Tel3_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 3, SW_Data)
    Case Tel4_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 4, SW_Data)
    Case Tel5_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 5, SW_Data)
    Case Tel6_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 6, SW_Data)
    Case Tel7_J2
        J2Tel = Set_Bit(J2Tel, 7, SW_Data)

```

```

Case DTMF1_J0
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 0, SW_Data)
Case DTMF2_J1
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 4, SW_Data)

Case DT_J0
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 3, SW_Data)
Case DT_J1
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 7, SW_Data)

Case NU_J0
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 2, SW_Data)
Case NU_J1
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 6, SW_Data)

Case RT_J0
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 1, SW_Data)
Case RT_J1
    J01Sig = Set_Bit(J01Sig, 5, SW_Data)

End Select
Change_DISP
End Sub

```

รูปที่ ข.3 โปรแกรมทดลองใช้งาน

```

VERSION 5.00
Begin VB.Form F_Main
    BackColor      = &H00E4DD87&
    BorderStyle    = 0 'None
    Caption        = "ชุดทดลองโทรศัพท์ (รุ่น 1.00) โดย รุ่น '19 ครัววิเศษ สจล."
    ClientHeight   = 4560
    ClientLeft     = 2025
    ClientTop      = 2865
    ClientWidth    = 9225
    Enabled        = 0 'False
    ForeColor      = &H00C0C0FF&
    Icon           = "Tele_Main.frx":0000
    LinkTopic      = "Form1"
    LockControls   = -1 'True
    MDIChild       = -1 'True
    ScaleHeight    = 304
    ScaleMode      = 3 'Pixel
    ScaleWidth     = 615
    ShowInTaskbar  = 0 'False
Begin VB.CommandButton End_Prg
    Caption        = "จบการทำงาน"
BeginProperty Font
    Name          = "AngsanaUPC"
    Size          = 26.25
    Charset       = 222
    Weight        = 400
    Underline     = 0 'False
    Italic        = 0 'False
    Strikethrough = 0 'False
EndProperty
    Height        = 975
    Left          = 120
    TabIndex      = 4
    Top           = 3360
    Width         = 8895
End
Begin VB.PictureBox P_Main
    Height        = 1815
    Left          = 120
    Picture       = "Tele_Main.frx":030A
    ScaleHeight   = 117
    ScaleMode     = 3 'Pixel
    ScaleWidth    = 589
    TabIndex     = 3
    Top           = 120
    Width         = 8895
End

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

Begin VB.CommandButton C_Test
  Caption      = "เริ่มต้นการทดลอง"
  BeginProperty Font
    Name        = "AngsanaUPC"
    Size        = 24
    Charset     = 222
    Weight      = 400
    Underline   = 0   'False
    Italic      = 0   'False
    Strikethrough = 0   'False
  EndProperty
  Height       = 975
  Left         = 6000
  TabIndex    = 2
  Top         = 2160
  Width       = 3015
End
Begin VB.CommandButton C_Lab
  Caption      = "ใบงาน"
  BeginProperty Font
    Name        = "AngsanaUPC"
    Size        = 24
    Charset     = 222
    Weight      = 400
    Underline   = 0   'False
    Italic      = 0   'False
    Strikethrough = 0   'False
  EndProperty
  Height       = 975
  Left         = 3600
  TabIndex    = 1
  Top         = 2160
  Width       = 1935
End
Begin VB.CommandButton C_Te1
  Caption      = "เกี่ยวกับโทรศัพท์"
  BeginProperty Font
    Name        = "AngsanaUPC"
    Size        = 24
    Charset     = 222
    Weight      = 400
    Underline   = 0   'False
    Italic      = 0   'False
    Strikethrough = 0   'False
  EndProperty
  Height       = 975

```

```

Left          = 150
TabIndex     = 0
    Top       = 2190
    Width     = 3015
End
End
Attribute VB_Name = "F_Main"
Attribute VB_GlobalNameSpace = False
Attribute VB_Creatable = False
Attribute VB_PredeclaredId = True
Attribute VB_Exposed = False
Private Sub C_Test_Click()
    F_Main_Off
    F_Test.Show
    F_Test.Enabled = True
    F_Test.Start_Test
End Sub

Private Sub Form_Load()
    Start_F_Main
End Sub
Sub Start_F_Main()
    Form_Resize
    F_Main_On
End Sub
Private Sub End_Prg_Click()
    MF_Main.End_MainProgram
End Sub
Sub F_Main_On()
    F_on (1)
    F_Main.Enabled = True
    F_Main.Visible = True
    F_Main.Show
End Sub

Private Sub C_Lab_Click()    เรียกหน้าต่างใบงาน
    F_Main_Off
    F_Lab.Show
    F_Lab.Enabled = True
    F_Lab.Start_Lab (0)
End Sub

Private Sub C_Tel_Click()  เรียกหน้าต่างเกี่ยวกับโทรศัพท์
    F_Main_Off
    F_Tel.Show
    F_Tel.Enabled = True
    F_Tel.Start_Tel
End Sub
Sub F_Main_Off()

```

```

        F_off (1)
        F_Main.Enabled = False
        F_Main.Visible = False
        F_Main.Hide
    End Sub
    Private Sub Form_Paint()
        F_Main.Top = (MF_Main.ScaleHeight / 2) - (F_Main.Height
        / 2)
        F_Main.Left = (MF_Main.ScaleWidth / 2) - (F_Main.Width
        / 2)
    End Sub

    Private Sub Form_Resize()
        Form_Paint
    End Sub

    Private Sub Form_Unload(Cancel As Integer)
        End_Prg_Click
        Cancel = -1
    End Sub

```

รูปที่ ข.4 โปรแกรมเมนูหลัก

```

VERSION 5.00
Begin VB.Form F_Lab
    BackColor      = &H00E4DD87&
    BorderStyle    = 0 'None
    Caption        = "ใบงานการทดลอง"
    ClientHeight   = 8595
    ClientLeft     = 420
    ClientTop      = 840
    ClientWidth    = 10770
    Enabled        = 0 'False
    BeginProperty Font
        Name        = "AngsanaUPC"
        Size        = 15.75
        Charset     = 222
        Weight      = 400
        Underline   = 0 'False
        Italic      = 0 'False
        Strikethrough = 0 'False
    EndProperty
    Icon           = "Tele_LAB.frx":0000
    LinkTopic      = "F_Lab"
    LockControls   = -1 'True
    MDIChild       = -1 'True
    ScaleHeight    = 573
    ScaleMode      = 3 'Pixel
    ScaleWidth     = 718
    ShowInTaskbar  = 0 'False
    Begin VB.CommandButton C_Print
        Caption      = "Print"
        Height       = 435
        Left         = 330
        TabIndex     = 51
        Top          = 6420
        Width        = 1425
    End
    Begin VB.CommandButton C_Return
        Caption      = "กลับหน้าจอหลัก"
        Height       = 465
        Left         = 120
        TabIndex     = 50
        Top          = 5820
        Width        = 1965
    End
    Begin VB.TextBox Text2
        Height       = 585
        Left         = 330
        TabIndex     = 12
    End

```

```

Text           = "Text2"
Top            = 7620
Width         = 1095
End
Begin VB.TextBox Text1
  Height       = 555
  Left        = 300
  TabIndex    = 11
  Text        = "Text1"
  Top         = 6840
  Width       = 1095
End
Begin VB.Frame Fr_Select
  BackColor   = &H00E4DD87&
  Caption     = "เลือกใบงาน"
  Height      = 1575
  Left       = 120
  TabIndex   = 4
  Top        = 4185
  Width      = 1935
  Begin VB.CommandButton C_Go
    Caption    = "ไปใบงานที่"
    Height     = 495
    Left      = 120
    TabIndex  = 5
    Top       = 390
    Width     = 1695
  End
  End
  Begin VB.ComboBox Co_Select
    BeginProperty Font
      Name      = "BrowalliaUPC"
      Size     = 15.75
      Charset  = 222
      Weight   = 400
      Underline = 0 'False
      Italic   = 0 'False
      Strikethrough = 0 'False
    EndProperty
    Height     = 510
    ItemData  = "Tele_LAB.frx":030A
    Left      = 120
    List      = "Tele_LAB.frx":030C
    Style     = 2 'Dropdown List
    TabIndex  = 9
    Top       = 960
    Width     = 1695
  End
End

```

```

End
Begin VB.CommandButton C_Next
    Caption           = "ไปงานถัดไป --->"
    BeginProperty Font
        Name           = "MS Sans Serif"
        Size           = 8.25
        Charset        = 222
        Weight         = 400
        Underline      = 0   'False
        Italic         = 0   'False
        Strikethrough  = 0   'False
    EndProperty
    Height            = 495
    Left              = 120
    TabIndex         = 3
    Top               = 3570
    Width             = 1935
End
Begin VB.CommandButton C_Prw
    Caption           = "<--- ไปงานก่อนหน้า"
    BeginProperty Font
        Name           = "MS Sans Serif"
        Size           = 8.25
        Charset        = 222
        Weight         = 400
        Underline      = 0   'False
        Italic         = 0   'False
        Strikethrough  = 0   'False
    EndProperty
    Height            = 495
    Left              = 120
    TabIndex         = 2
    Top               = 3090
    Width             = 1935
End
Begin VB.CommandButton C_Start
    Caption           = "เริ่มทดลอง"
    BeginProperty Font
        Name           = "MS Sans Serif"
        Size           = 8.25
        Charset        = 222
        Weight         = 400
        Underline      = 0   'False
        Italic         = 0   'False
        Strikethrough  = 0   'False
    EndProperty

```

```

Height      = 495
Left        = 120
TabIndex    = 1
Top         = 2535
Width       = 1935
End
Begin VB.Frame Frame1
BackColor   = &H00E4DD87&
Caption     = "โปรดเลือก"
BeginProperty Font
Name        = "MS Sans Serif"
Size        = 8.25
Charset     = 222
Weight      = 400
Underline   = 0 'False
Italic      = 0 'False
Strikethrough = 0 'False
EndProperty
Height      = 1815
Left        = 120
TabIndex    = 0
Top         = 675
Width       = 1935
Begin VB.OptionButton O_Work
BackColor   = &H00E4DD87&
Caption     = "ขั้นตอนการทดลอง"
BeginProperty Font
Name        = "MS Sans Serif"
Size        = 8.25
Charset     = 222
Weight      = 400
Underline   = 0 'False
Italic      = 0 'False
Strikethrough = 0 'False
EndProperty
Height      = 375
Left        = 120
MouseIcon   = "Tele_LAB.frx":030E
MousePointer = 99 'Custom
TabIndex    = 8
Top         = 1320
Width       = 1695
End
Begin VB.OptionButton O_Detile
BackColor   = &H00E4DD87&
Caption     = "รายละเอียด"

```

```

BeginProperty Font
    Name           = "MS Sans Serif"
    Size           = 8.25
    Charset        = 222
    Weight         = 400
    Underline      = 0 'False
    Italic         = 0 'False
    Strikethrough  = 0 'False
EndProperty
Height           = 375
Left             = 120
MouseIcon       = "Tele_LAB.frx":0618
MousePointer    = 99 'Custom
TabIndex        = 7
Top             = 840
Width           = 1695
End
Begin VB.OptionButton O_Content
    BackColor      = &H00E4DD87&
    Caption        = "กล่าวนำ"
    BeginProperty Font
        Name           = "MS Sans Serif"
        Size           = 8.25
        Charset        = 222
        Weight         = 400
        Underline      = 0 'False
        Italic         = 0 'False
        Strikethrough  = 0 'False
    EndProperty
    Height         = 375
    Left           = 120
    MouseIcon     = "Tele_LAB.frx":0922
    MousePointer  = 99 'Custom
    TabIndex      = 6
    Top           = 360
    UseMaskColor  = -1 'True
    Value         = -1 'True
    Width         = 1695
End
End
Begin VB.PictureBox P_LAB
    BackColor      = &H80000018&
    BeginProperty Font
        Name           = "MS Sans Serif"
        Size           = 8.25
        Charset        = 222
        Weight         = 400
        Underline      = 0 'False

```

```

        Italic           = 0   'False
        Strikethrough    = 0   'False
    EndProperty
    Height              = 8295
    Left                = 2160
    ScaleHeight         = 549
    ScaleMode           = 3   'Pixel
    ScaleWidth          = 565
    TabIndex            = 13
    Top                 = 90
    Width               = 8535
Begin VB.PictureBox P_Null
    Height              = 315
    Left                = 8190
    ScaleHeight         = 255
    ScaleWidth          = 285
    TabIndex            = 14
    Top                 = 7950
    Width               = 345
End
Begin VB.VScrollBar VS_Lab
    Height              = 7965
    LargeChange         = 50
    Left                = 8220
    SmallChange         = 30
    TabIndex            = 16
    Top                 = -30
    Width               = 300
End
Begin VB.HScrollBar HS_Lab
    Height              = 300
    LargeChange         = 50
    Left                = 0
    SmallChange         = 30
    TabIndex            = 15
    Top                 = 7950
    Width               = 8190
End
Begin VB.PictureBox View_LAB
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle         = 0   'None
    DrawStyle           = 5   'Transparent
    Height              = 75240
    Left                = 120
    MouseIcon           = "Tele_LAB.frx":0C2C
    MousePointer        = 99  'Custom
    ScaleHeight         = 5016
    ScaleMode           = 3   'Pixel

```

```

ScaleWidth      = 527
TabIndex       = 17
Top            = 60
Visible        = 0 'False
Width          = 7905
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor    = &H80000018&
    BorderStyle  = 0 'None
    DrawStyle    = 5 'Transparent
    Enabled      = 0 'False
    Height       = 1515
    Index        = 7
    Left         = 4050
    Picture      = "Tele_LAB.frx":0D7E
    ScaleHeight  = 101
    ScaleMode    = 3 'Pixel
    ScaleWidth   = 25
    TabIndex     = 49
    TabStop      = 0 'False
    Top         = 60
    Width       = 375
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor    = &H80000018&
    BorderStyle  = 0 'None
    Enabled      = 0 'False
    Height       = 1575
    Index        = 7
    Left         = 4080
    Picture      = "Tele_LAB.frx":0F10
    ScaleHeight  = 105
    ScaleMode    = 3 'Pixel
    ScaleWidth   = 25
    TabIndex     = 48
    TabStop      = 0 'False
    Top         = 3720
    Width       = 375
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor    = &H80000018&
    BorderStyle  = 0 'None
    Enabled      = 0 'False
    Height       = 1575
    Index        = 7
    Left         = 4080
    Picture      = "Tele_LAB.frx":3AF4
    ScaleHeight  = 105
    ScaleMode    = 3 'Pixel

```

```

ScaleWidth      = 23
TabIndex        = 47
TabStop         = 0 'False
Top             = 2310
Width           = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
BackColor       = &H80000018&
BorderStyle     = 0 'None
Enabled         = 0 'False
Height          = 1515
Index           = 7
Left            = 4080
Picture         = "Tele_LAB.frx":68BA
ScaleHeight     = 101
ScaleMode       = 3 'Pixel
ScaleWidth      = 25
TabIndex        = 46
TabStop         = 0 'False
Top             = 960
Width           = 375
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
BackColor       = &H80000018&
BorderStyle     = 0 'None
DrawStyle       = 5 'Transparent
Enabled         = 0 'False
Height          = 1515
Index           = 6
Left            = 3300
Picture         = "Tele_LAB.frx":8FE0
ScaleHeight     = 101
ScaleMode       = 3 'Pixel
ScaleWidth      = 29
TabIndex        = 45
TabStop         = 0 'False
Top             = 30
Width           = 435
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
BackColor       = &H80000018&
BorderStyle     = 0 'None
Enabled         = 0 'False
Height          = 1575
Index           = 6
Left            = 3420
Picture         = "Tele_LAB.frx":9172
ScaleHeight     = 105

```

```

ScaleMode      = 3 'Pixel
ScaleWidth     = 27
TabIndex      = 44
TabStop       = 0 'False
Top           = 3900
Width        = 405
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor   = &H80000018&
    BorderStyle = 0 'None
    Enabled     = 0 'False
    Height      = 1575
    Index       = 6
    Left        = 3420
    Picture     = "Tele_LAB.frx":BD56
    ScaleHeight = 105
    ScaleMode   = 3 'Pixel
    ScaleWidth  = 27
    TabIndex   = 43
    TabStop    = 0 'False
    Top        = 2460
    Width      = 405
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
    BackColor   = &H80000018&
    BorderStyle = 0 'None
    Enabled     = 0 'False
    Height      = 1515
    Index       = 6
    Left        = 3390
    Picture     = "Tele_LAB.frx":EB1C
    ScaleHeight = 101
    ScaleMode   = 3 'Pixel
    ScaleWidth  = 27
    TabIndex   = 42
    TabStop    = 0 'False
    Top        = 1020
    Width      = 405
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor   = &H80000018&
    BorderStyle = 0 'None
    DrawStyle   = 5 'Transparent
    Enabled     = 0 'False
    Height      = 1515
    Index       = 5
    Left        = 2640
    Picture     = "Tele_LAB.frx":11242

```

```

ScaleHeight      = 101
ScaleMode        = 3 'Pixel
ScaleWidth       = 27
TabIndex         = 41
TabStop          = 0 'False
Top              = 0
Width            = 405
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor      = &H80000018&
    BorderStyle    = 0 'None
    Enabled        = 0 'False
    Height         = 1575
    Index          = 5
    Left           = 2700
    Picture        = "Tele_LAB.frx":113D4
    ScaleHeight    = 105
    ScaleMode      = 3 'Pixel
    ScaleWidth     = 25
    TabIndex       = 40
    TabStop        = 0 'False
    Top            = 3840
    Width          = 375
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor      = &H80000018&
    BorderStyle    = 0 'None
    Enabled        = 0 'False
    Height         = 1575
    Index          = 5
    Left           = 2730
    Picture        = "Tele_LAB.frx":13FB8
    ScaleHeight    = 105
    ScaleMode      = 3 'Pixel
    ScaleWidth     = 23
    TabIndex       = 39
    TabStop        = 0 'False
    Top            = 2400
    Width          = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
    BackColor      = &H80000018&
    BorderStyle    = 0 'None
    Enabled        = 0 'False
    Height         = 1515
    Index          = 5
    Left           = 2700
    Picture        = "Tele_LAB.frx":16D7E

```

```

        ScaleHeight      = 101
        ScaleMode        = 3 'Pixel
        ScaleWidth       = 27
        TabIndex         = 38
        TabStop          = 0 'False
        Top              = 990
        Width            = 405
    End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle         = 0 'None
    DrawStyle           = 5 'Transparent
    Enabled             = 0 'False
    Height              = 1515
    Index              = 4
    Left               = 2010
    Picture             = "Tele_LAB.frx":194A4
    ScaleHeight         = 101
    ScaleMode           = 3 'Pixel
    ScaleWidth          = 21
    TabIndex           = 37
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 0
    Width              = 315
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle         = 0 'None
    Enabled             = 0 'False
    Height              = 1575
    Index              = 4
    Left               = 2130
    Picture             = "Tele_LAB.frx":19636
    ScaleHeight         = 105
    ScaleMode           = 3 'Pixel
    ScaleWidth          = 21
    TabIndex           = 36
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 3750
    Width              = 315
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle         = 0 'None
    Enabled             = 0 'False
    Height              = 1575
    Index              = 4
    Left               = 2100

```

```

        Picture           = "Tele_LAB.frx":1C21A
        ScaleHeight      = 105
        ScaleMode        = 3 'Pixel
        ScaleWidth       = 21
        TabIndex         = 35
        TabStop          = 0 'False
        Top              = 2280
        Width            = 315
    End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled             = 0 'False
    Height              = 1515
    Index              = 4
    Left                = 2100
    Picture             = "Tele_LAB.frx":1EFEO
    ScaleHeight        = 101
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 21
    TabIndex           = 34
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 1050
    Width              = 315
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    DrawStyle          = 5 'Transparent
    Enabled             = 0 'False
    Height              = 1515
    Index              = 3
    Left                = 1440
    Picture             = "Tele_LAB.frx":21706
    ScaleHeight        = 101
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 23
    TabIndex           = 33
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 30
    Width              = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor           = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled             = 0 'False
    Height              = 1575
    Index              = 3

```

```

        Left           = 1500
        Picture        = "Tele_LAB.frx":21898
        ScaleHeight    = 105
        ScaleMode      = 3 'Pixel
        ScaleWidth     = 23
        TabIndex       = 32
        TabStop        = 0 'False
        Top            = 3750
        Width          = 345
    End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1575
    Index              = 3
    Left               = 1500
    Picture            = "Tele_LAB.frx":2447C
    ScaleHeight        = 105
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 23
    TabIndex           = 31
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 2370
    Width              = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1515
    Index              = 3
    Left               = 1500
    Picture            = "Tele_LAB.frx":27242
    ScaleHeight        = 101
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 23
    TabIndex           = 30
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 1080
    Width              = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    DrawStyle          = 5 'Transparent
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1515

```

```

        Index          = 2
        Left           = 840
        Picture        = "Tele_LAB.frx":29968
        ScaleHeight    = 101
        ScaleMode      = 3 'Pixel
        ScaleWidth     = 21
        TabIndex       = 29
        TabStop        = 0 'False
        Top            = 0
        Width          = 315
    End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1575
    Index              = 2
    Left               = 960
    Picture            = "Tele_LAB.frx":29AFA
    ScaleHeight        = 105
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 23
    TabIndex           = 28
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 4080
    Width              = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1575
    Index              = 2
    Left               = 900
    Picture            = "Tele_LAB.frx":2C6DE
    ScaleHeight        = 105
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 27
    TabIndex           = 27
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 2610
    Width              = 405
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1515

```

```

        Index          = 2
        Left           = 900
        Picture        = "Tele_LAB.frx":2F4A4
        ScaleHeight    = 101
        ScaleMode      = 3 'Pixel
        ScaleWidth     = 23
        TabIndex       = 26
        TabStop        = 0 'False
        Top            = 1110
        Width          = 345
    End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    DrawStyle          = 5 'Transparent
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1515
    Index              = 1
    Left               = 420
    Picture            = "Tele_LAB.frx":31BCA
    ScaleHeight        = 101
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 17
    TabIndex           = 25
    TabStop            = 0 'False
    Top                = -90
    Width              = 255
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False
    Height             = 1575
    Index              = 1
    Left               = 390
    Picture            = "Tele_LAB.frx":31D5C
    ScaleHeight        = 105
    ScaleMode          = 3 'Pixel
    ScaleWidth         = 21
    TabIndex           = 24
    TabStop            = 0 'False
    Top                = 3120
    Width              = 315
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
    BackColor          = &H80000018&
    BorderStyle        = 0 'None
    Enabled            = 0 'False

```

```

Height          = 1575
Index           = 1
Left            = 360
Picture         = "Tele_LAB.frx":34940
ScaleHeight     = 105
ScaleMode       = 3 'Pixel
ScaleWidth      = 23
TabIndex        = 23
TabStop         = 0 'False
Top             = 1740
Width           = 345
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
BackColor       = &H80000018&
BorderStyle     = 0 'None
Enabled         = 0 'False
Height          = 1515
Index           = 1
Left            = 390
Picture         = "Tele_LAB.frx":37706
ScaleHeight     = 101
ScaleMode       = 3 'Pixel
ScaleWidth      = 19
TabIndex        = 22
TabStop         = 0 'False
Top             = 570
Width           = 285
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_2
BackColor       = &H80000018&
BorderStyle     = 0 'None
Enabled         = 0 'False
Height          = 1275
Index           = 0
Left            = 0
Picture         = "Tele_LAB.frx":39E2C
ScaleHeight     = 85
ScaleMode       = 3 'Pixel
ScaleWidth      = 17
TabIndex        = 20
TabStop         = 0 'False
Top             = 3810
Width           = 255
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_3
BackColor       = &H80000018&
BorderStyle     = 0 'None
Enabled         = 0 'False

```

```

        Height      = 1815
        Index       = 0
        Left        = -30
        Picture     = "Tele_LAB.frx":3C552
        ScaleHeight = 121
        ScaleMode   = 3 'Pixel
        ScaleWidth  = 17
        TabIndex    = 19
        TabStop     = 0 'False
        Top         = 2070
        Width       = 255
    End
Begin VB.PictureBox P_LAB_4
    BackColor      = &H80000018&
    BorderStyle    = 0 'None
    Enabled        = 0 'False
    Height         = 1245
    Index          = 0
    Left           = -30
    Picture        = "Tele_LAB.frx":3F318
    ScaleHeight    = 83
    ScaleMode     = 3 'Pixel
    ScaleWidth     = 15
    TabIndex      = 18
    TabStop       = 0 'False
    Top           = 1110
    Width         = 225
End
Begin VB.PictureBox P_LAB_1
    BackColor      = &H80000018&
    BorderStyle    = 0 'None
    DrawStyle      = 5 'Transparent
    Enabled        = 0 'False
    Height         = 1215
    Index          = 0
    Left           = 0
    Picture        = "Tele_LAB.frx":41EFC
    ScaleHeight    = 81
    ScaleMode     = 3 'Pixel
    ScaleWidth     = 11
    TabIndex      = 21
    TabStop       = 0 'False
    Top           = 60
    Width         = 165
End
End
End
Begin VB.Label L_Title

```

```

Alignment      = 2 'Center
BackColor      = &H00E4DD87&
Caption        = "□□□□□□ 1 "
BeginProperty Font
    Name        = "AngsanaUPC"
    Size        = 24
    Charset     = 222
    Weight      = 400
    Underline   = 0 'False
    Italic      = 0 'False
    Strikethrough = 0 'False
EndProperty
ForeColor      = &H000000FF&
Height         = 615
Left           = 120
TabIndex       = 10
Top            = 60
Width          = 1935
End
End
Attribute VB_Name = "F_Lab"
Attribute VB_GlobalNameSpace = False
Attribute VB_Creatable = False
Attribute VB_PredeclaredId = True
Attribute VB_Exposed = False
Public Number_LAB As Integer
Public Lab_MAX As Integer
Public F_Lab_Width As Integer
Public F_Lab_Height As Integer
Public Page_Wid, Page_Hei As Long

Sub Start_Lab(Lab_Number As Integer)
    Number_LAB = Lab_Number
    Start_F_Lab
    Ch_Lab
End Sub
Sub Ch_Lab()

    Ch_L_Title (Number_LAB + 1)
    If Number_LAB = 0 Then C_Prw.Enabled = False Else
C_Prw.Enabled = True
    If Number_LAB = Lab_MAX Then C_Next.Enabled = False Else
C_Next.Enabled = True
    Lab (Number_LAB)
    Co_Select.ListIndex = Number_LAB

End Sub

```

```

Sub Ch_L_Title(Lab_Number As Integer) ' เปลี่ยนไตเติ้ล
    If (Lab_Number > 0) And (Lab_Number < 14) Then
        L_Title.Caption = "ใบงานที่" + Str$(Lab_Number)
    End If
End Sub

Private Sub C_Go_Click() ' เลือกลงงาน
    If (Co_Select.ListIndex >= 0) And (Co_Select.ListIndex <
Lab_MAX + 1) Then
        F_Lab.Set_Lab_OFF (Number_LAB)
        Number_LAB = Co_Select.ListIndex
        Ch_Lab
        F_Lab.Set_Lab_ON (Number_LAB)
    End If
End Sub

Private Sub C_Next_Click()
    If Number_LAB < Lab_MAX Then
        F_Lab.Set_Lab_OFF (Number_LAB)
        Number_LAB = Number_LAB + 1
        Ch_Lab
        F_Lab.Set_Lab_ON (Number_LAB)
    End If
End Sub

Private Sub C_Print_Click()
    View_LAB.PrintForm
End Sub

Private Sub C_Prw_Click()
    If Number_LAB > 0 Then
        F_Lab.Set_Lab_OFF (Number_LAB)
        Number_LAB = Number_LAB - 1
        Ch_Lab
        F_Lab.Set_Lab_ON (Number_LAB)
    End If
End Sub

Private Sub C_Return_Click() ' กลับสู่เมนูหลัก
    Form_Unload (0)
End Sub

Sub F_Lab_Off() ' ปิดฟอร์ม
    F_off (2)
    F_Lab.Hide
    F_Lab.Enabled = False

```

```

    F_Lab.Visible = False
    If F_load > 2 Then Close_All_Lab
End Sub

Private Sub Form_Load() ' เริ่มโหลดฟอร์ม
    '-----
    Lab_MAX = 7
    Start_F_Lab
    '-----
End Sub

Sub Start_F_Lab() ' เริ่มต้นแถบ
Dim i As Integer
If Co_Select.ListCount = 0 Then
    For i = 1 To Lab_MAX
        Co_Select.AddItem "ใบงานที่" + Str$(i)
    Next i
    F_Lab.Set_Auto_All
    Set_Align_All
    Lab_Center
    For i = 0 To Lab_MAX
        F_Lab.Set_Lab_OFF (i)
    Next i
End If
Co_Select.ListIndex = Number_LAB
C_Return.ZOrder 0
Form_Paint
F_Lab_On
P_LAB.ScaleMode = 3
End Sub

Sub F_Lab_On() ' เริ่มฟอร์มแถบ
    F_Lab.Show
    F_Lab.Enabled = True
    F_Lab.Visible = True
    F_on (2)
End Sub

Private Sub Form_Paint() ' จัดฟอร์มใหม่ & วาดจอใหม่
    F_Lab.ScaleMode = 3
    F_Lab.Top = 0
    F_Lab.Left = 0
    'F_Lab.Height = (MF_Main.ScaleHeight)
    F_Lab.Width = (MF_Main.ScaleWidth - (2 * 15))
    F_Lab.Height = (MF_Main.ScaleHeight)
    'F_Lab.Width = (144 * 15)
    P_LAB.Top = 8

```

```

P_LAB.Left = 144
If (F_Lab.ScaleHeight - 16) > 0 Then
    P_LAB.Height = F_Lab.ScaleHeight - 16
Else
    P_LAB.Visible = False
End If
If (F_Lab.ScaleWidth - 154) > 0 Then
    P_LAB.Visible = True
    P_LAB.Width = F_Lab.ScaleWidth - 154
    HS_Lab.Left = 0
    HS_Lab.Top = P_LAB.ScaleHeight - HS_Lab.Height
    HS_Lab.Width = P_LAB.ScaleWidth - VS_Lab.Width
    VS_Lab.Top = 0
    VS_Lab.Left = P_LAB.ScaleWidth - VS_Lab.Width
    VS_Lab.Height = P_LAB.ScaleHeight - HS_Lab.Height
    P_Nul.Top = VS_Lab.Height
    P_Nul.Left = HS_Lab.Width
    P_Nul.Width = (VS_Lab.Width)
    P_Nul.Height = HS_Lab.Height
    Set_View_LAB
    Set_Scroll
    Lab_Center
Else
    P_LAB.Visible = False
End If
End Sub

Private Sub Form_Resize() 'วาดจอใหม่
    Form_Paint
End Sub

Private Sub Form_Unload(Cancel As Integer) 'ยกเลิกฟอร์มโบราณ
    F_Lab_Off
    F_Main.F_Main_On
    View_LAB.Visible = False
End Sub

Sub Close_All_Lab() 'ปิดทุกโบราณ
    If (F_load And 4) = 4 Then
        F_Lab1.F_Lab1_Off
    End If
    If (F_load And 8) = 8 Then
        End If
    If (F_load And 16) = 16 Then
        End If

```

```

        If (F_load And 32) = 32 Then
        End If
        If (F_load And 64) = 64 Then
        End If
        If (F_load And 128) = 128 Then
        End If
        If (F_load And 256) = 256 Then
        End If
        If (F_load And 512) = 512 Then
        End If
        If (F_load And 1024) = 1024 Then
        End If
        If (F_load And 2048) = 2048 Then
        End If
    End Sub

    Private Sub O_Detile_Click() 'เลือกรายละเอียด
    ' F_Lab1.Select_Doc (2)
    ' F_Lab.ZOrder 1
    End Sub

    Private Sub O_Work_Click() 'เลือกขั้นตอนการทดลอง
    ' F_Lab1.Select_Doc (3)
    ' F_Lab.ZOrder 1
    End Sub

    Private Sub O_Content_MouseUp(Button As Integer, Shift As
    Integer, X As Single, Y As Single)
    ' O_Content_Click
    ' F_Lab.ZOrder 1
    End Sub

    Private Sub O_Content_Click() 'เลือกคำถาม
    ' F_Lab1.Select_Doc (1)
    End Sub

    Sub Ct_P(Obj_Main As Control, Obj_Sub As Control) 'วางตรงกลาง
    Picture
        If ((Obj_Main.ScaleWidth / 2) - (Obj_Sub.Width / 2)) > 0 Then
            Obj_Sub.Left = (Obj_Main.ScaleWidth / 2) - (Obj_Sub.Width
            / 2)
        Else
            Obj_Sub.Left = (Obj_Main.ScaleWidth / 2)
        End If
    End Sub

```

```

Sub Set_Align_All()
Dim i As Integer
  For i = 0 To Lab_MAX
    P_LAB_1(i).Top = 0
    P_LAB_2(i).Top = P_LAB_1(i).Height
    P_LAB_3(i).Top = P_LAB_2(i).Top + P_LAB_2(i).Height
    P_LAB_4(i).Top = P_LAB_3(i).Top + P_LAB_3(i).Height
  Next i
End Sub
'เริ่มการวางตำแหน่งใบงาน
Sub Lab(Lo As Integer)
  F_Lab.Set_Lab_ON (Lo)
  Set_Page_Wid (Lo)
  Set_Page_Hei (Lo)
  Set_View_LAb
  Set_Scoll
End Sub
Sub Set_Auto_All()
Dim i As Integer
  For i = 0 To Lab_MAX
    P_LAB_1(i).AutoSize = True
    P_LAB_2(i).AutoSize = True
    P_LAB_3(i).AutoSize = True
    P_LAB_4(i).AutoSize = True
  Next i
End Sub

Sub Set_Lab_ON(Lab As Integer)
  If Lab > Lab_MAX Then Exit Sub
  P_LAB_1(Lab).Visible = True
  P_LAB_2(Lab).Visible = True
  P_LAB_3(Lab).Visible = True
  P_LAB_4(Lab).Visible = True
End Sub

Sub Set_Lab_OFF(Lab As Integer)
  If Lab > Lab_MAX Then Exit Sub
  P_LAB_1(Lab).Visible = False
  P_LAB_2(Lab).Visible = False
  P_LAB_3(Lab).Visible = False
  P_LAB_4(Lab).Visible = False
End Sub

```

```

Sub Set_View_LAB()
    View_LAB.AutoSize = False

    View_LAB.Left = 0
    View_LAB.Top = 20
    View_LAB.Height = Page_Hei

    View_LAB.Width = Page_Wid * 2
    View_LAB.Visible = True
End Sub
Sub Lab_Center()
Dim i As Integer
For i = 0 To Lab_MAX
    Ct_P P_LAB, P_LAB_1(i)
    Ct_P P_LAB, P_LAB_2(i)
    Ct_P P_LAB, P_LAB_3(i)
    Ct_P P_LAB, P_LAB_4(i)
Next i
End Sub

Sub Set_Page_Wid(Lab As Integer)
Page_Wid = 1
If Lab > Lab_MAX Then Exit Sub
Set_Wid (P_LAB_1(Lab).Width)
Set_Wid (P_LAB_2(Lab).Width)
Set_Wid (P_LAB_3(Lab).Width)
Set_Wid (P_LAB_4(Lab).Width)
End Sub
Sub Set_Wid(Wid As Long)
If Page_Wid < Wid Then Page_Wid = Wid
If Page_Wid = 0 Then Page_Wid = 1
End Sub

Sub Set_Page_Hei(Lab As Long)
Page_Hei = 1
If Lab > Lab_MAX Then Exit Sub
Set_Hei (P_LAB_1(Lab).Height + P_LAB_2(Lab).Height + P_LAB_3
(Lab).Height + P_LAB_4(Lab).Height)
End Sub

Sub Set_Hei(Hei As Long)
If Page_Hei < Hei Then Page_Hei = Hei
If Page_Hei = 0 Then Page_Hei = 1
End Sub

```

```

Sub Set_Scoll()
    HS_Lab.Min = 0
    HS_Lab.Value = HS_Lab.Min
    VS_Lab.Min = -20
    VS_Lab.Value = VS_Lab.Min
    'MsgBox Str(Page_Wid) + " page wid | Page Hei " + Str(Page_Hei)

    If (Page_Wid) > (P_LAB.ScaleWidth - (VS_Lab.Width)) Then
        HS_Lab.Max = (Page_Wid) '- (P_LAB.ScaleWidth -
(VS_Lab.Width))

        HS_Lab.Enabled = True
        '- P_LAB.ScaleWidth
    Else
        HS_Lab.Max = HS_Lab.Min
        HS_Lab.Enabled = False
    End If

    If ((Page_Hei) > P_LAB.ScaleHeight) Then
        VS_Lab.Max = ((Page_Hei) - (P_LAB.ScaleHeight -
(HS_Lab.Height))) + 20
        VS_Lab.Enabled = True
        '- P_LAB.ScaleHeight
    Else
        VS_Lab.Max = VS_Lab.Min
        VS_Lab.Enabled = False
    End If

    If Int(HS_Lab.Max / 25) > 50 Then HS_Lab.LargeChange = Int
(HS_Lab.Max / 25) Else HS_Lab.LargeChange = 50
    If Int(VS_Lab.Max / 25) > 50 Then VS_Lab.LargeChange = Int
(VS_Lab.Max / 25) Else VS_Lab.LargeChange = 50

End Sub

Private Sub View_LAB_DragOver(Source As Control, X As Single, Y
As Single, State As Integer)
    F_Lab.Print Source.Width
End Sub
Private Sub View_LAB_MouseDown(Button As Integer, Shift As
Integer, X As Single, Y As Single)
    Print Button
    If Button = 2 Then Cls
End Sub

```

```
Private Sub VS_Lab_Change()  
    Text2.Text = Str(VS_Lab.Value)  
    View_LAB.Top = -VS_Lab.Value  
End Sub  
Private Sub HS_Lab_Change()  
    Text1.Text = Str(HS_Lab.Value)  
    View_LAB.Left = -HS_Lab.Value  
End Sub
```

รูปที่ ข.5 โปรแกรมโบราณ



VERSION 5.00

Begin VB.Form F_Tel

```

Caption = "เกี่ยวกับโทรศัพท์ (BETA 1.00)"
ClientHeight = 6795
ClientLeft = 60
ClientTop = 345
ClientWidth = 7305
FillStyle = 0 'Solid
LinkTopic = "Form1"
MDIChild = -1 'True
ScaleHeight = 6795
ScaleWidth = 7305
Visible = 0 'False
Begin VB.CommandButton C_Preview
Caption = "<---- หน้าก่อนนี้"
Height = 540
Left = 105
TabIndex = 3
Top = 5250
Width = 1590
End
Begin VB.CommandButton C_Next
Caption = "หน้าต่อไป ---->"
Height = 540
Left = 1680
TabIndex = 2
Top = 5250
Width = 1590
End
Begin VB.CommandButton C_Return
Caption = "กลับสู่หน้าจอหลัก"
Height = 645
Left = 5355
TabIndex = 1
Top = 5970
Width = 1800
End
Begin VB.TextBox T_ATel
BeginProperty Font
Name = "AngsanaUPC"
Size = 15.75
Charset = 222
Weight = 700
Underline = 0 'False
Italic = 0 'False

```

```

        Strikethrough = 0      'False
    EndProperty
    Height = 4800
    Left = 240
    MultiLine = -1 'True
    ScrollBars = 1 'Horizontal
    TabIndex = 0
    Text = "TEL_Abou.frx":0000
    Top = 225
    Width = 6645
End
End
Attribute VB_Name = "F_Tel"
Attribute VB_GlobalNameSpace = False
Attribute VB_Creatable = False
Attribute VB_PredeclaredId = True
Attribute VB_Exposed = False
Sub F_Tel_Off()
    F_off (:)
    F_Tel.Hide
    F_Tel.Enabled = False
    F_Tel.Visible = False
End Sub

Private Sub C_Return_Click()
Form_Unload (0)
End Sub

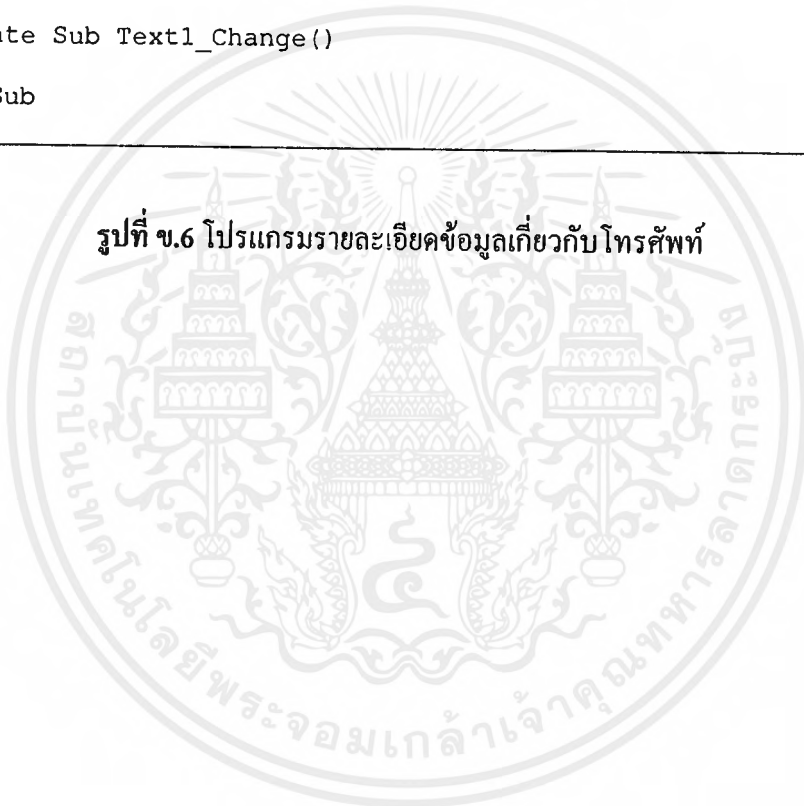
Private Sub Form_Paint()
    F_Tel.ScaleMode = 3
    C_Return.Left = F_Tel.ScaleWidth -
C_Return.Width - 20
    C_Return.Top = F_Tel.ScaleHeight -
C_Return.Height - 20
    T_ATel.Left = 5
    T_ATel.Width = F_Tel.ScaleWidth - 10
    F_Tel.Top = MF_Main.ScaleHeight / 2) -
(F_Tel.Height / 2)
    F_Tel.Left = MF_Main.ScaleWidth / 2) -
(F_Tel.Width / 2)
End Sub

Private Sub Form_Resize(
    Form_Paint
End Sub
Sub Start_Tel()
    F_load = 4
End Sub

```

```
Private Sub Form_Load()  
    Start_Tel  
End Sub  
  
Private Sub Form_Unload(Cancel As Integer)  
    F_Tel_Off  
    F_Main.F_Main_On  
End Sub  
  
Private Sub Text1_Change()  
  
End Sub
```

รูปที่ ข.6 โปรแกรมรายละเอียดข้อมูลเกี่ยวกับโทรศัพท์



```

VERSION 5.00
Begin VB.MDIForm MF_Main
    BackColor      = &H00E4DD87&
    Caption        = "ชุดทดลองโทรศัพท์ (รุ่น 1.00) โดย รุ่น '19 ครูวิเศษฯ สจล."
    ClientHeight   = 6105
    ClientLeft     = 225
    ClientTop      = 435
    ClientWidth    = 8535
    Icon           = "MF_Main.frx":0000
    LinkTopic      = "MF_Main"
    NegotiateToolbars= 0 'False
    ScrollBars     = 0 'False
    WindowState   = 2 'Maximized
End
Attribute VB_Name = "MF_Main"
Attribute VB_GlobalNameSpace = False
Attribute VB_Creatable = False
Attribute VB_PredeclaredId = True
Attribute VB_Exposed = False
Private Sub MDIForm_Load()
    Set_Const
    F_Test.Clear_All_Port
    F_load = 0
    F_Main.Show
End Sub
Private Sub MDIForm_Resize()
    ' หน้าต่างที่ 1 F_Main มี ค่าตรวจสอบ = 1
    ' หน้าต่างที่ 2 F_Lab มี ค่าตรวจสอบ = 2
    ' หน้าต่างที่ 3 F_Tel มี ค่าตรวจสอบ = 4
    ' หน้าต่างที่ 4 F_Test มี ค่าตรวจสอบ = 8
    ' หน้าต่างที่ 5 F_Main มี ค่าตรวจสอบ = 16
    ' หน้าต่างที่ 6 F_Main มี ค่าตรวจสอบ = 32

    'ME_Main.Caption = F_load
    If (F_load And 1) = 1 Then F_Main.Refresh
    If (F_load And 2) = 2 Then F_Lab.Refresh
    If (F_load And 4) = 4 Then F_Tel.Refresh
    If (F_load And 8) = 8 Then F_Test.Refresh
    'If (F_load And 1) = 1 Then F_Main.Refresh
End Sub
Private Sub MDIForm_Unload(Cancel As Integer)
    End_MainProgram
    Cancel = -1
End Sub

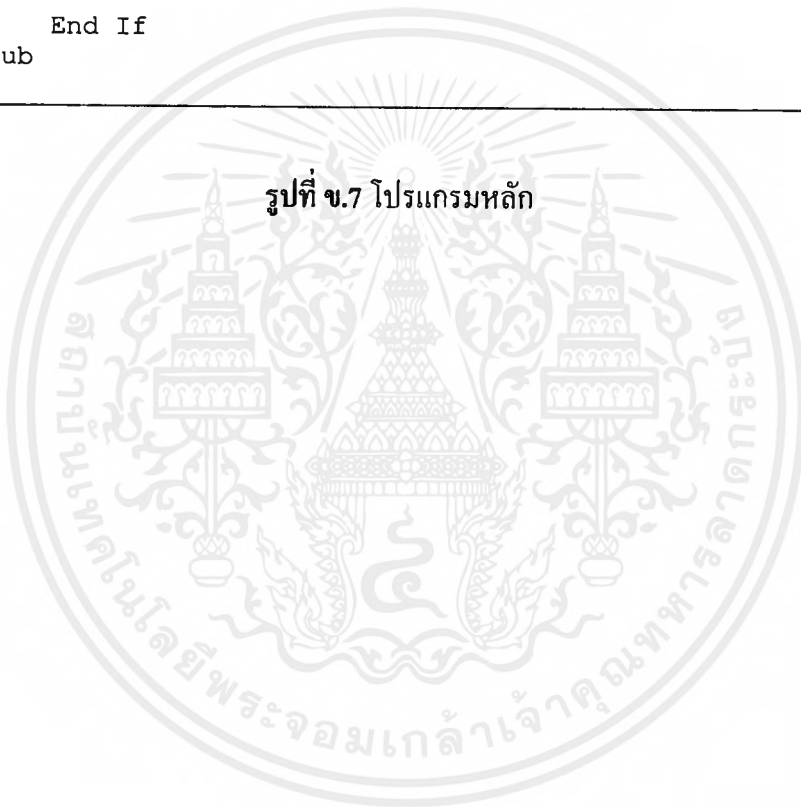
```

```

Sub End_MainProgram()
Dim Conf As Integer
    Conf = MsgBox("ต้องการจบการทำงานใช่(YES) หรือ ไม่ใช่(NO)", vbYesNo +
vbDefaultButton2)
    If Conf = vbYes Then
        F_Test.Clear_All_Port
        End                'จบการทำงาน
    End If
End Sub

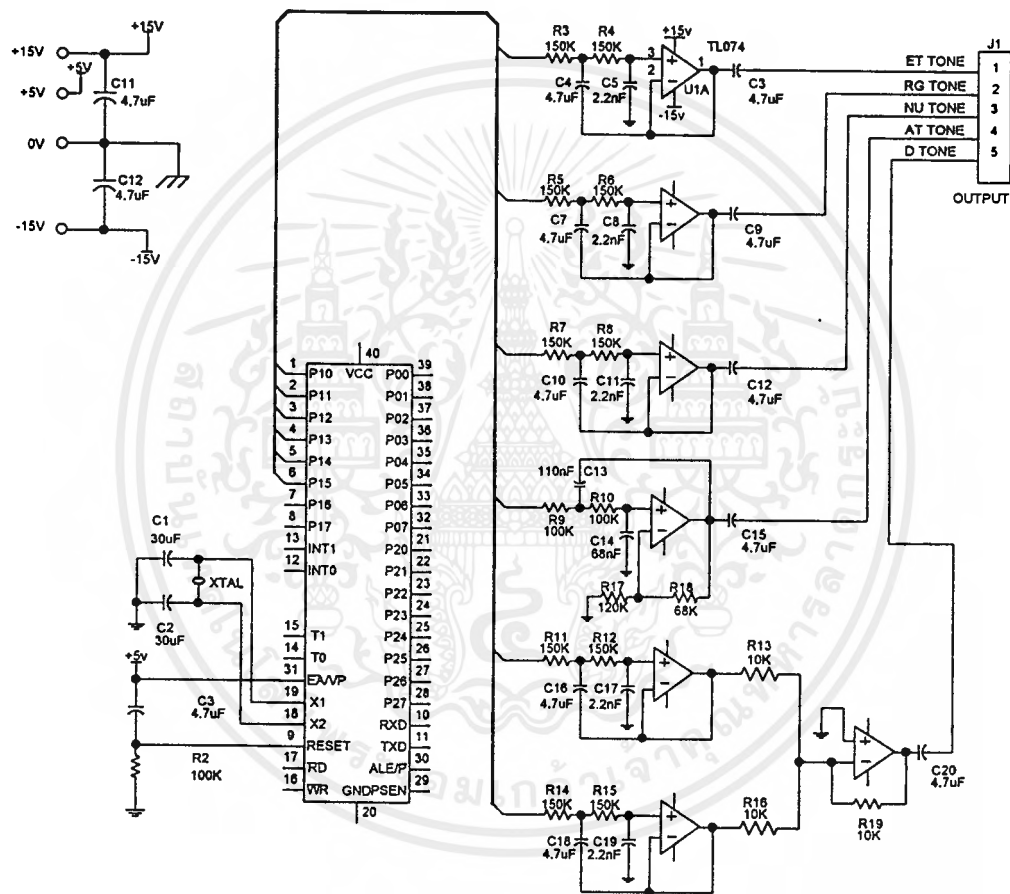
```

รูปที่ ข.7 โปรแกรมหลัก



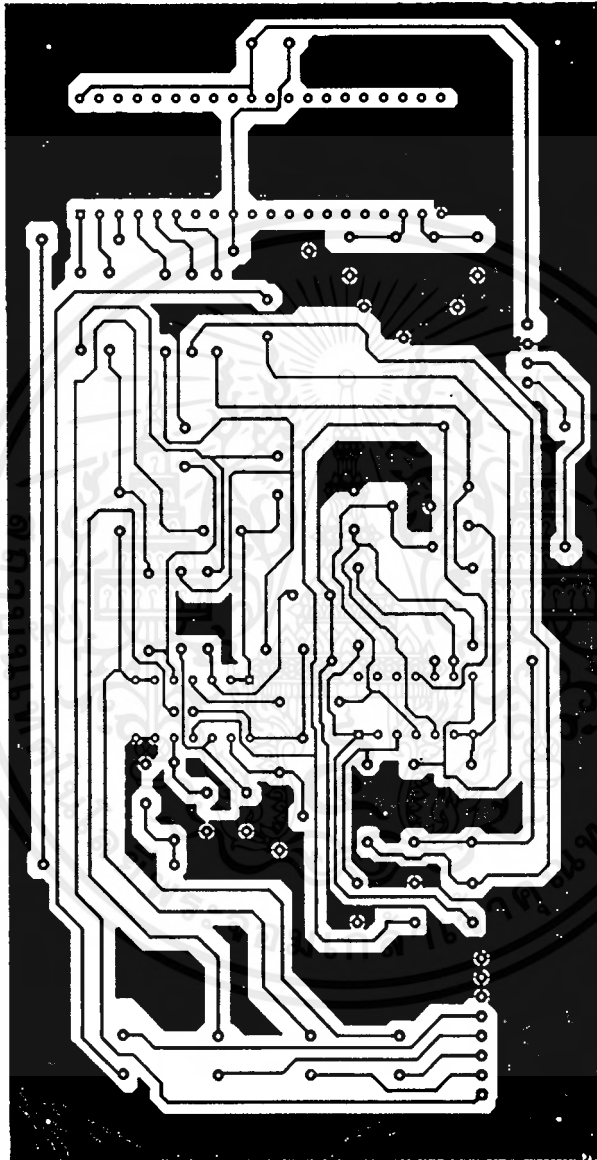


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



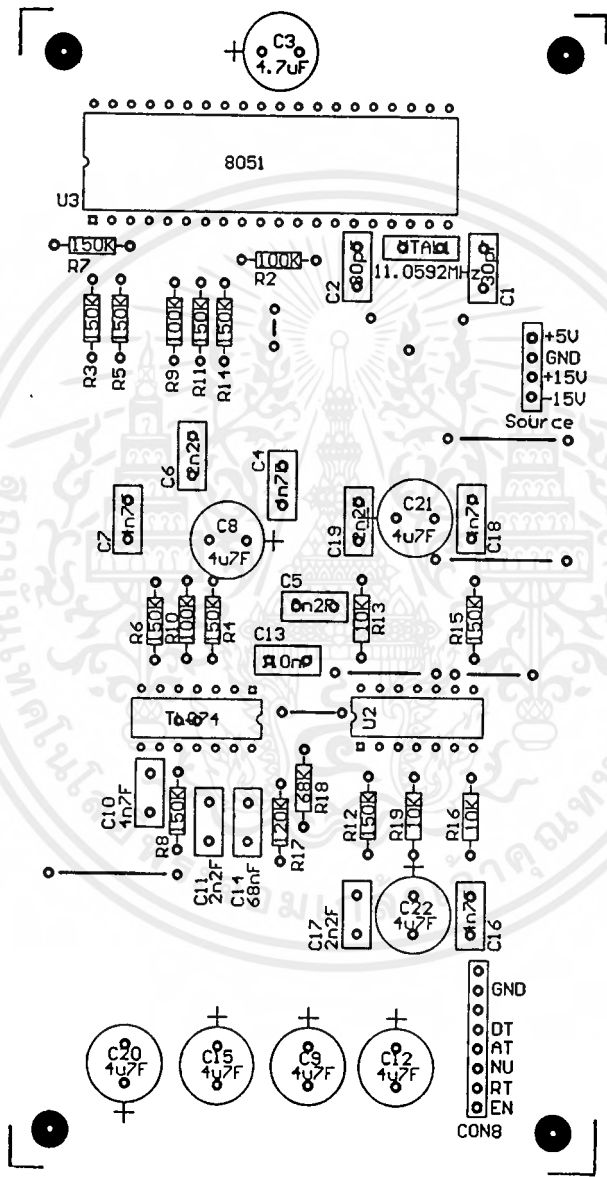
รูปที่ ค.1 วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



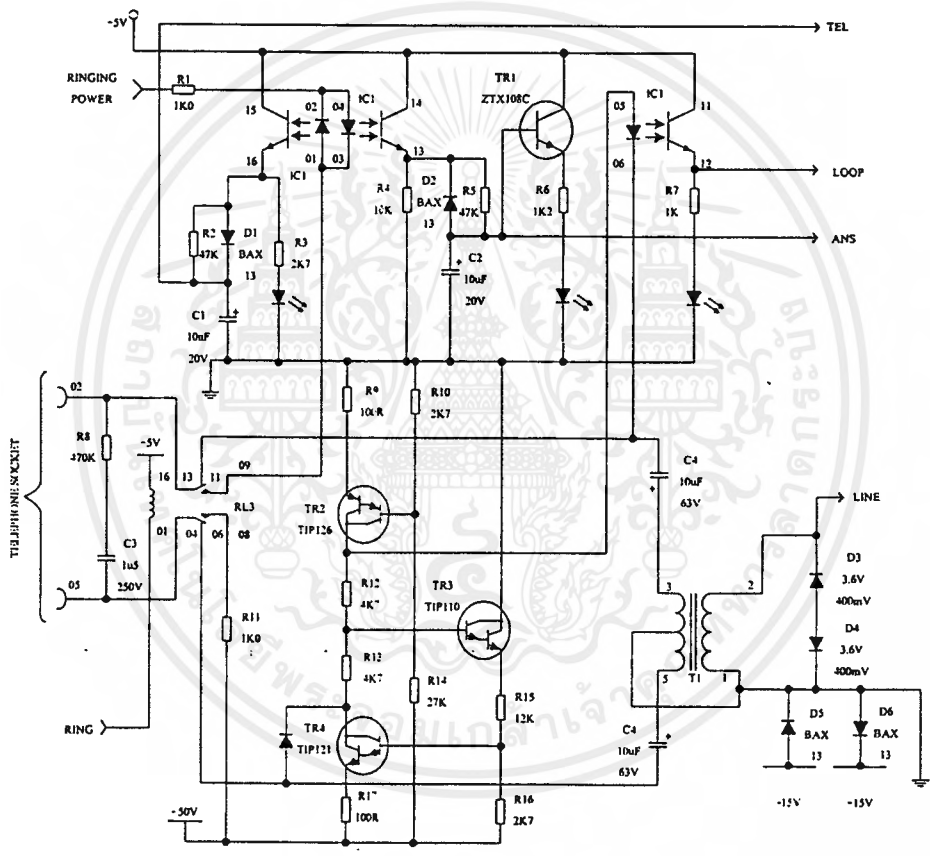
รูปที่ ค.2 ลายวงจรกำเนิดสัญญาณเสียง (ด้านล่าง)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



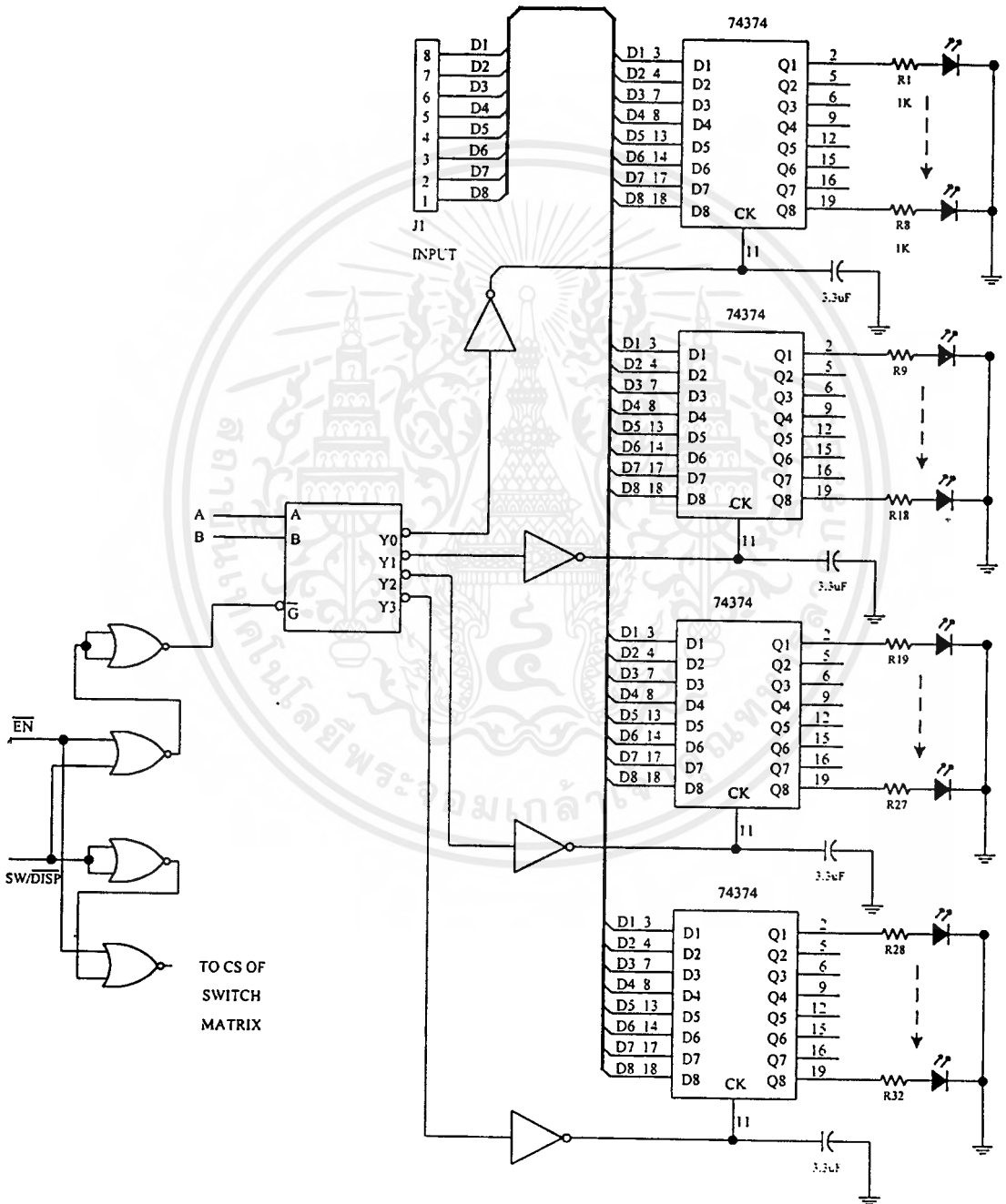
รูปที่ ค.3 การวางอุปกรณ์วงจรกำเนิดสัญญาณเสียง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



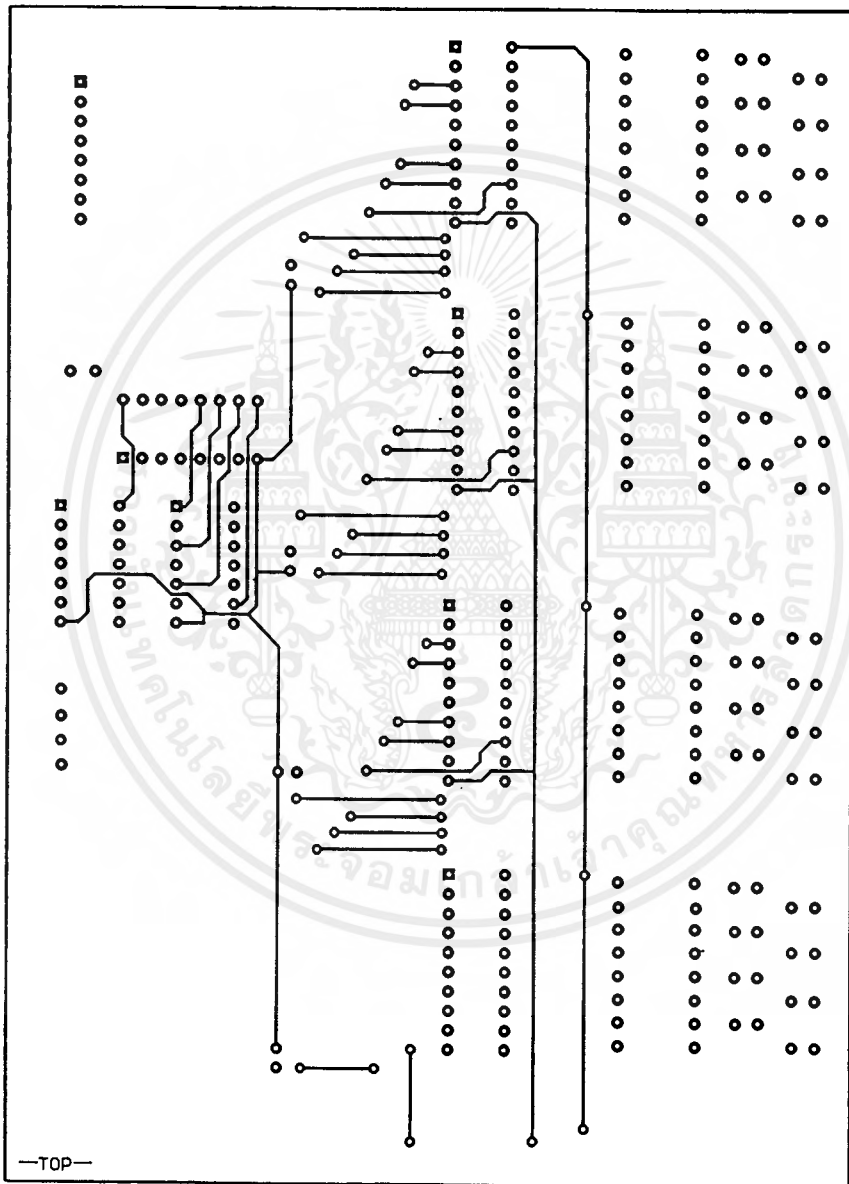
รูปที่ ค.4 วงจรเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



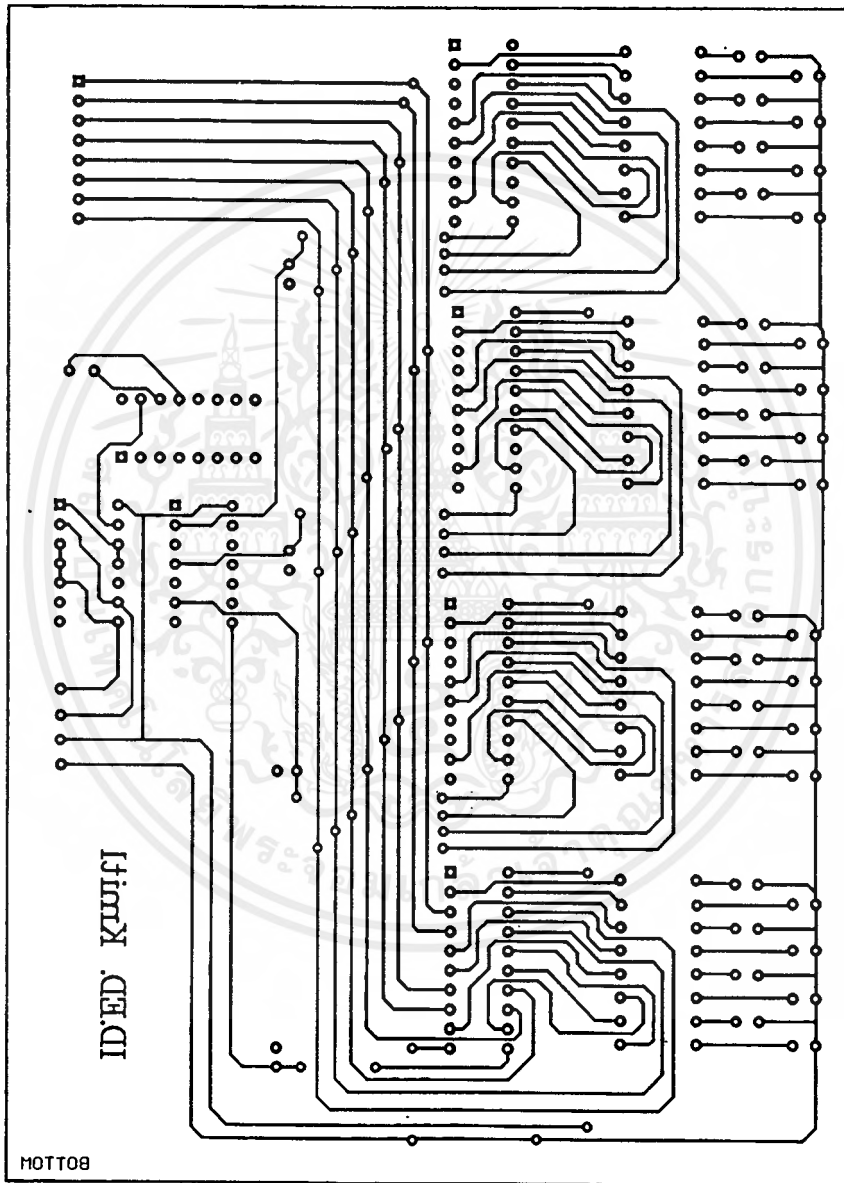
รูปที่ ค.7 วงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิตช์เมตริกซ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



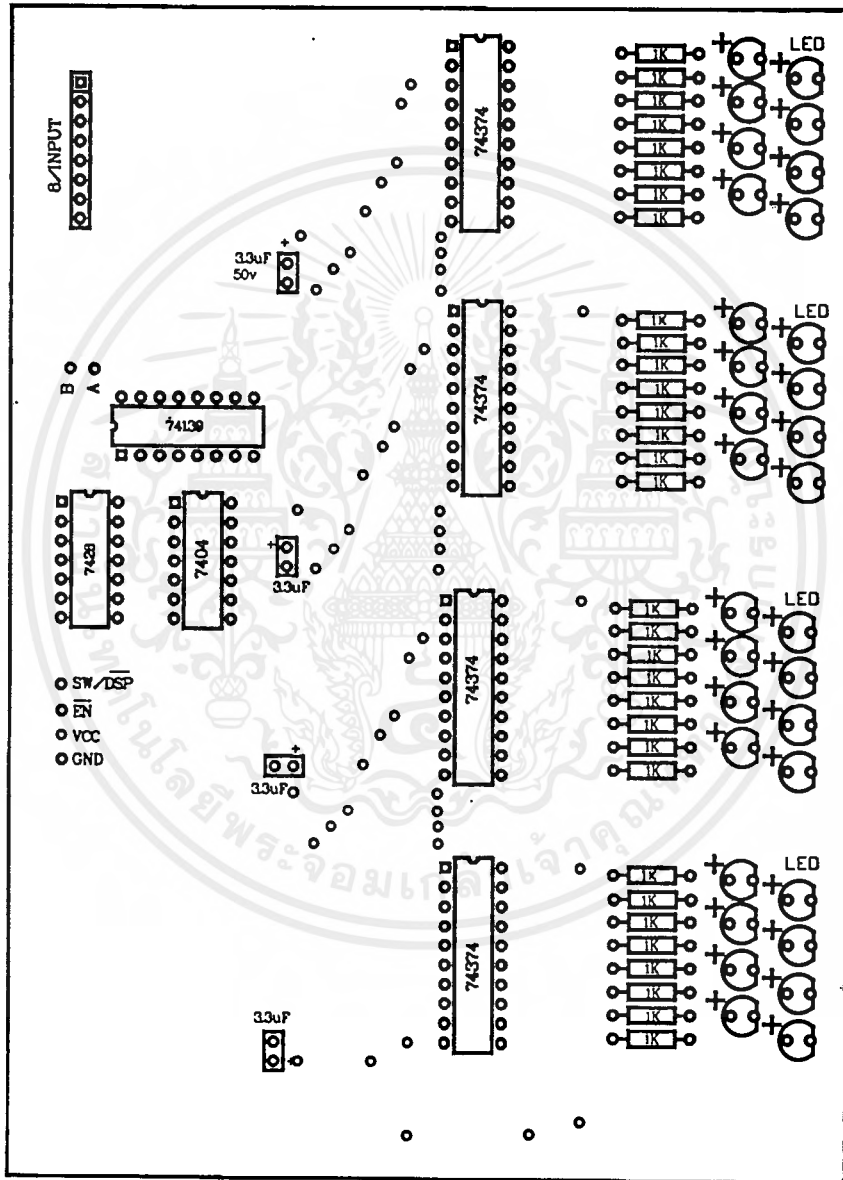
รูปที่ ค.8 ลายวงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิทช์เมตริกซ์ (ด้านบน)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



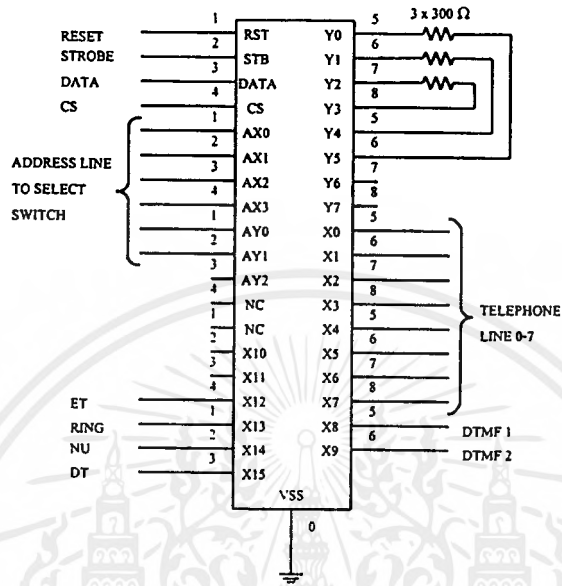
รูปที่ ค.9 ลายวงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิทช์เมตริกซ์ (ด้านล่าง)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

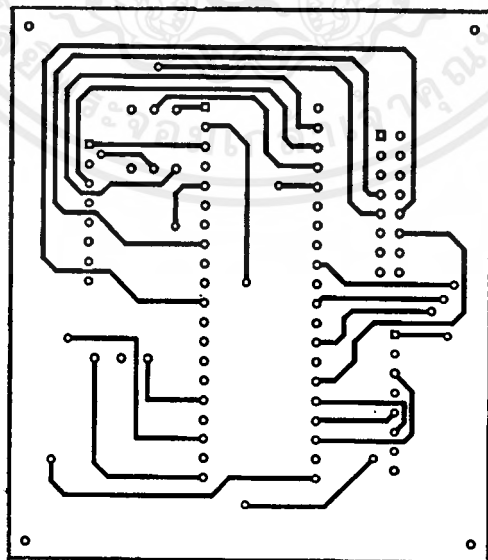


รูปที่ ค.10 การวางอุปกรณ์วงจรส่วนแสดงผลของวงจรสวิตช์เมตริกซ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

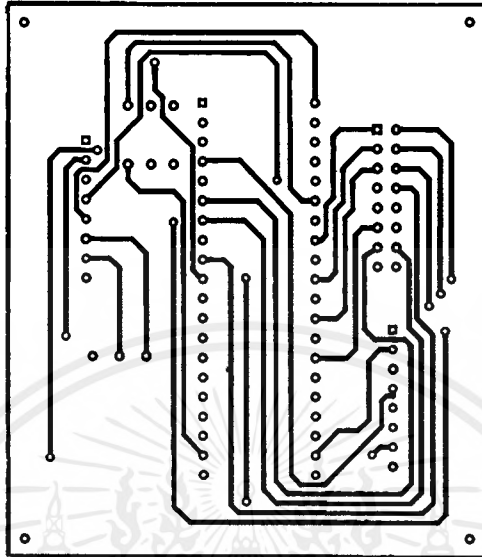


รูปที่ ค.11 วงจรสวิตช์เมตริกซ์

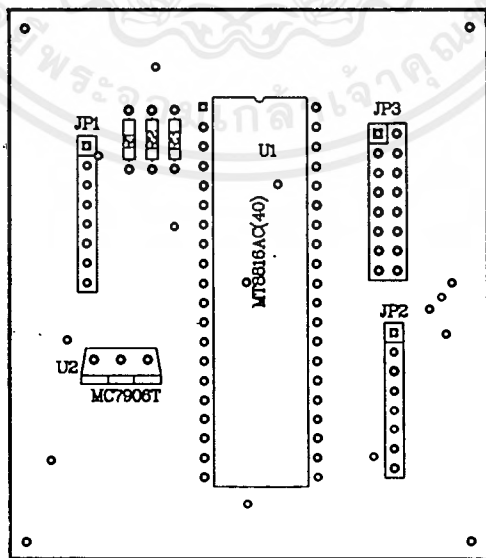


รูปที่ ค.12 ลายวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (ด้านบน)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

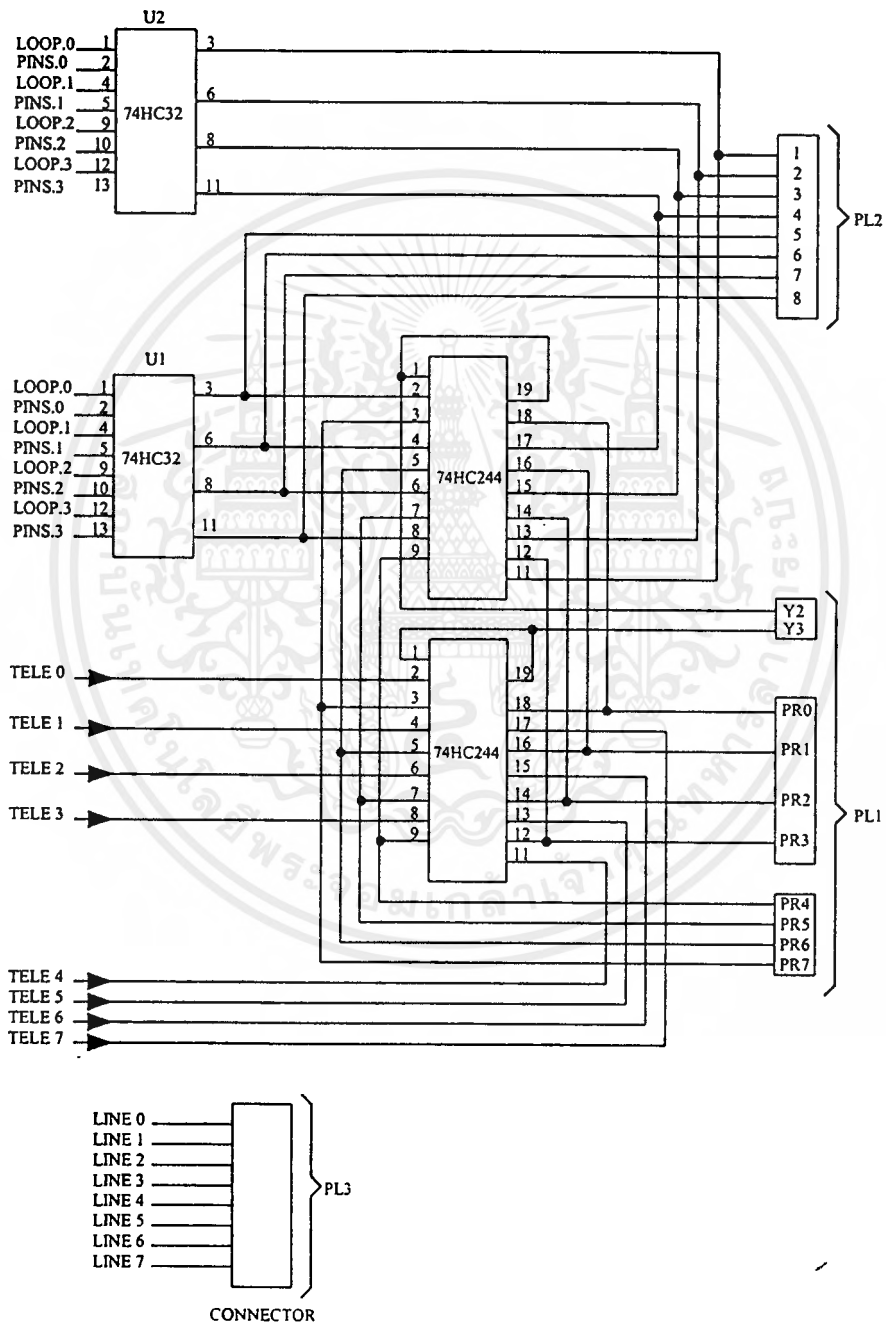


รูปที่ ค.13 ลายวงจรสวิตช์เมตริกซ์ (ด้านล่าง)



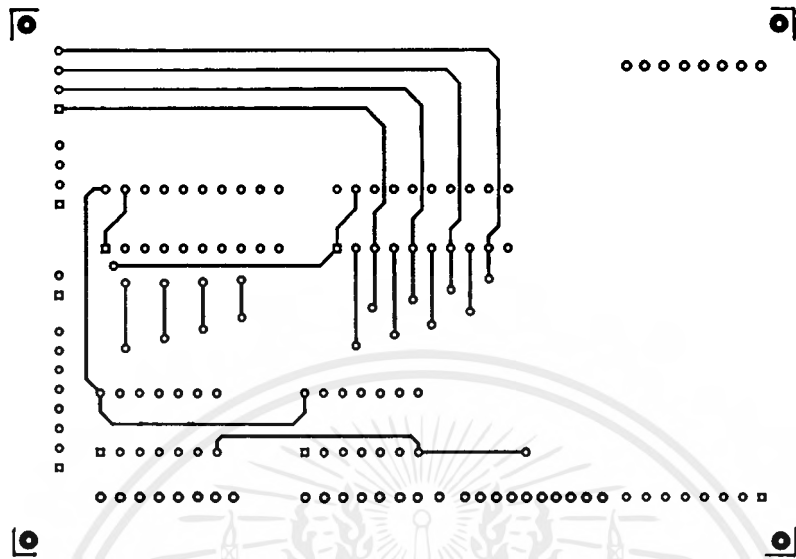
รูปที่ ค.14 การวางอุปกรณ์วงจรสวิตช์เมตริกซ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเฉพาะทางเท่านั้น มิใช่ข้อมูลใดให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

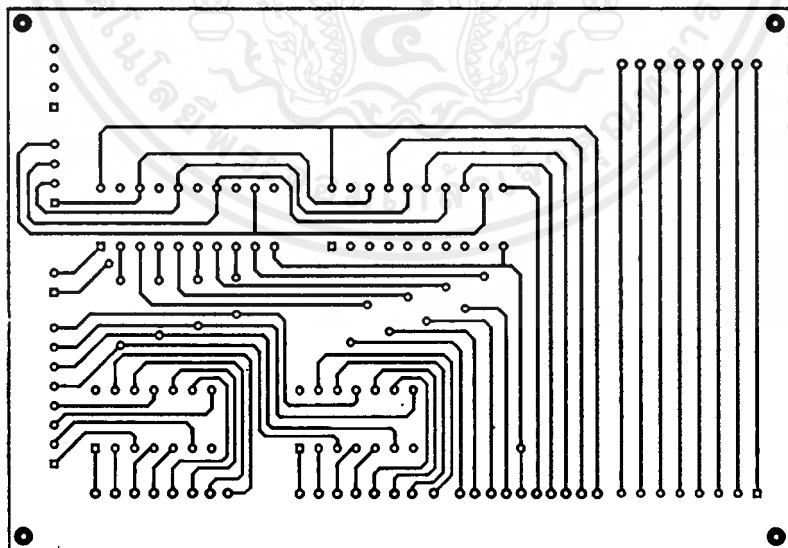


รูปที่ ค.15 วงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตซ์เมตริกซ์กับชุมสาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

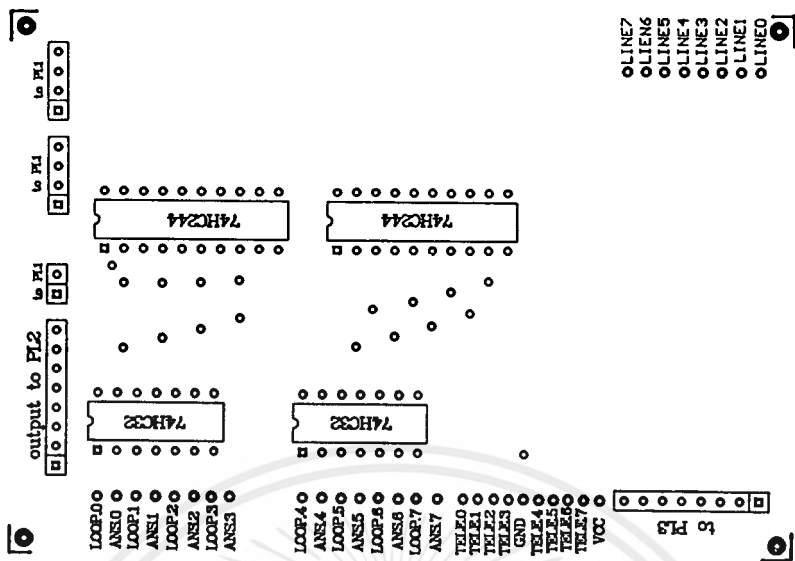


รูปที่ ค.16 ลายวงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตซ์เมตริกซ์กับชุมสาย (ด้านบน)

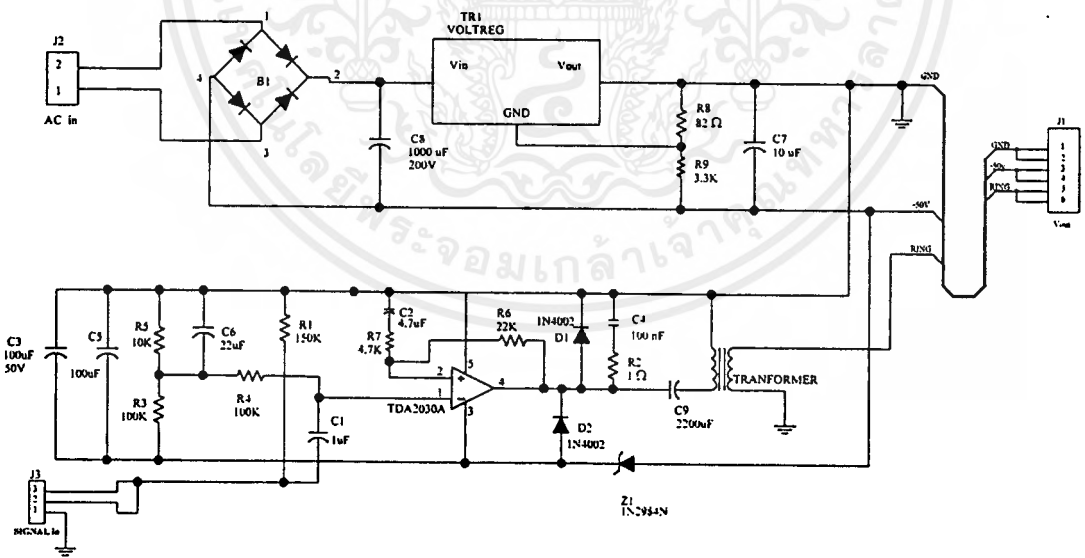


รูปที่ ค.17 ลายวงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตซ์เมตริกซ์กับชุมสาย (ด้านล่าง)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

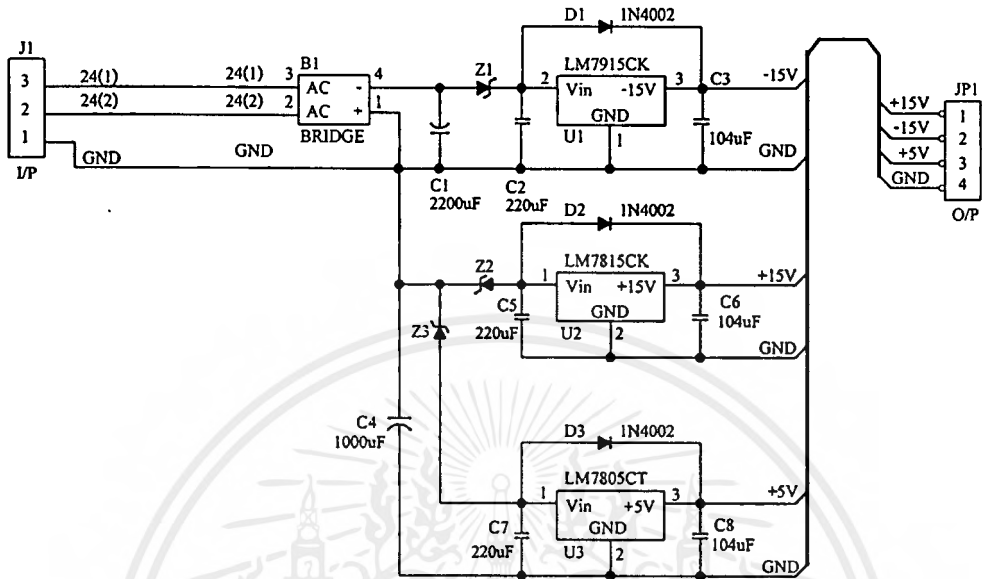


รูปที่ ค.18 การวางอุปกรณ์วงจรส่วนเชื่อมต่อระหว่างวงจรสวิตช์เมตริกซ์กับชุมสาย

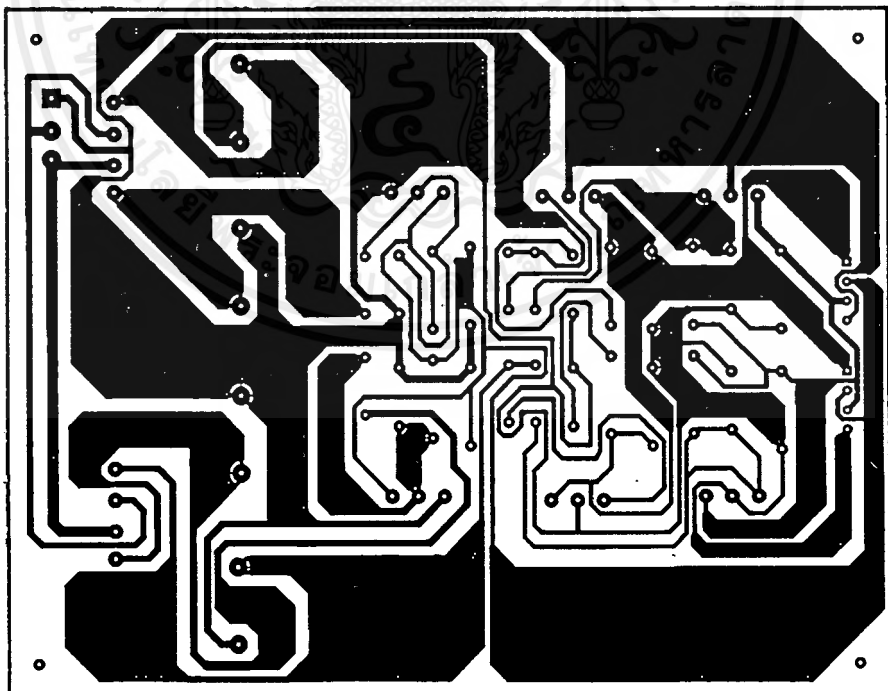


รูปที่ ค.19 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงเครื่องโทรศัพท์และสร้างสัญญาณ Ringing

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

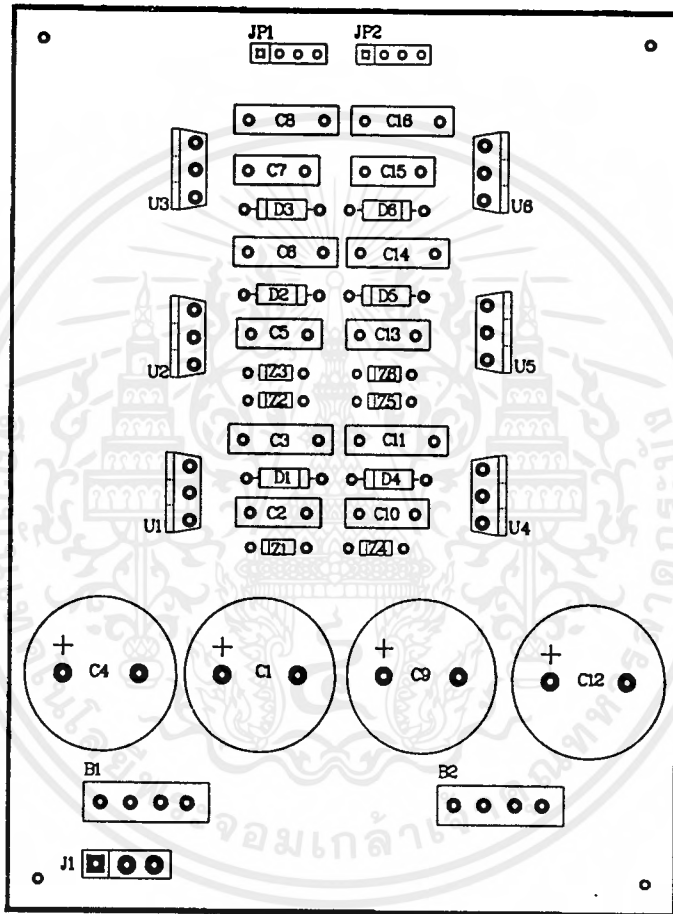


รูปที่ ค.22 วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร

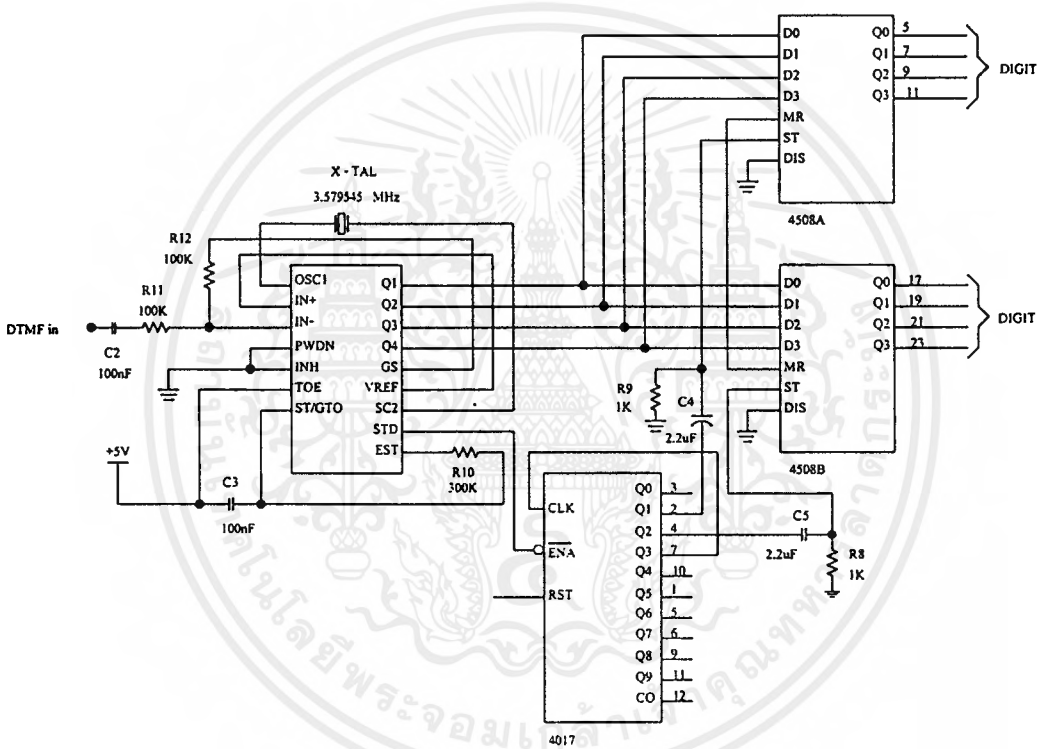


รูปที่ ค.23 ลายวงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร

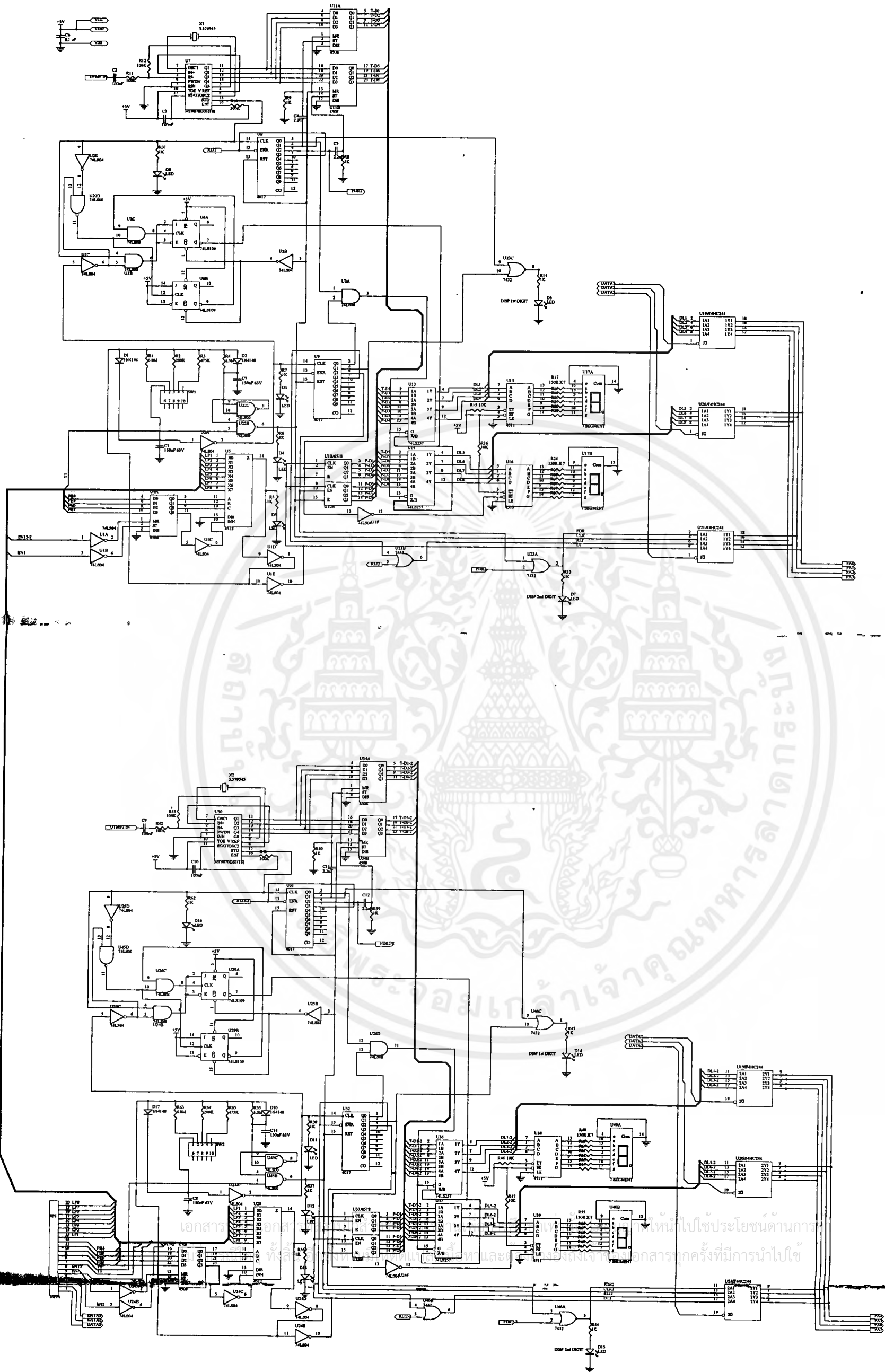
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



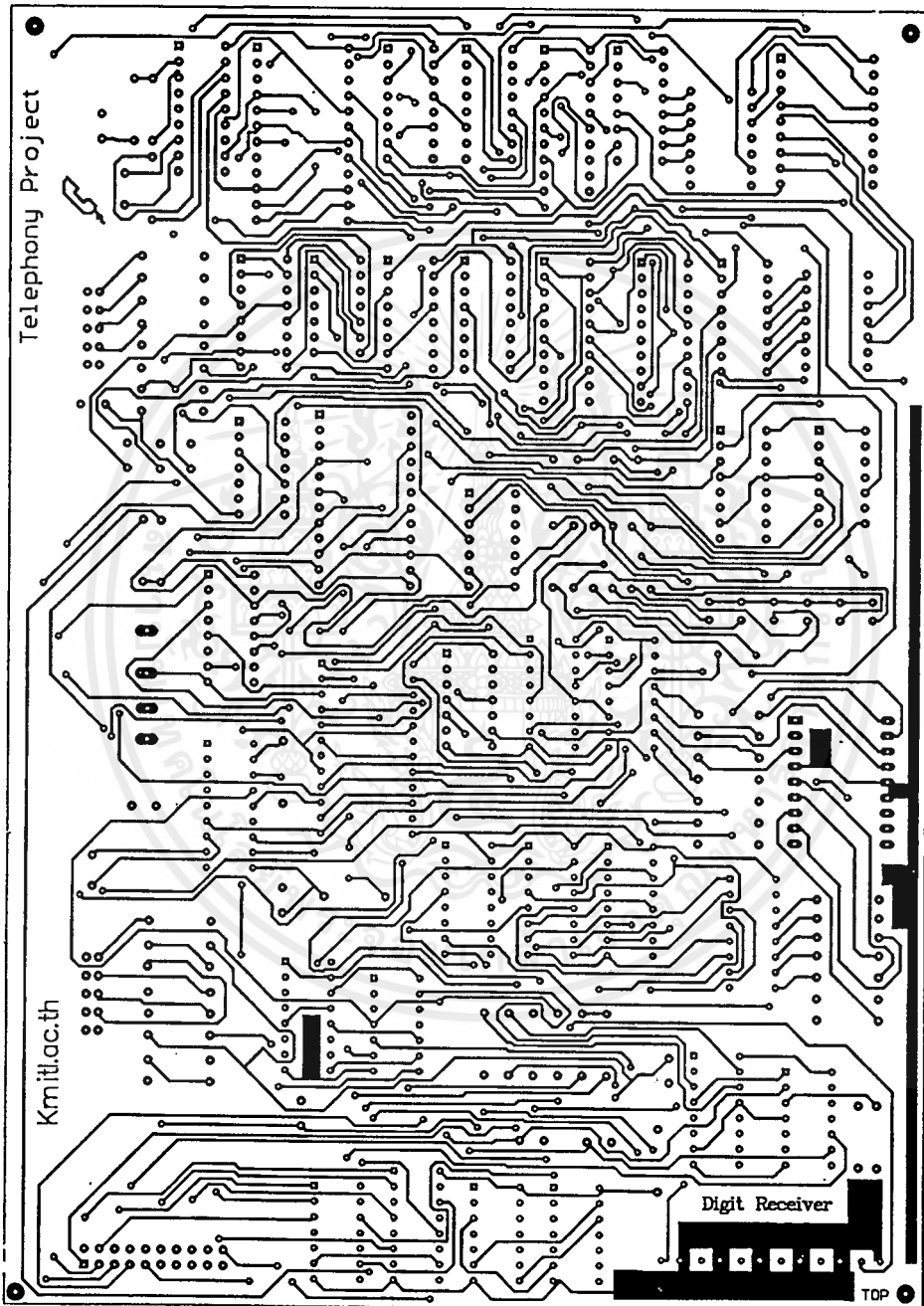
รูปที่ ค.24 การวางอุปกรณ์วงจรภาคจ่ายไฟเลี้ยงวงจร



รูปที่ ค.26 วงจรภาคตรวจสอบเลขหมายปลายทางแบบโทน

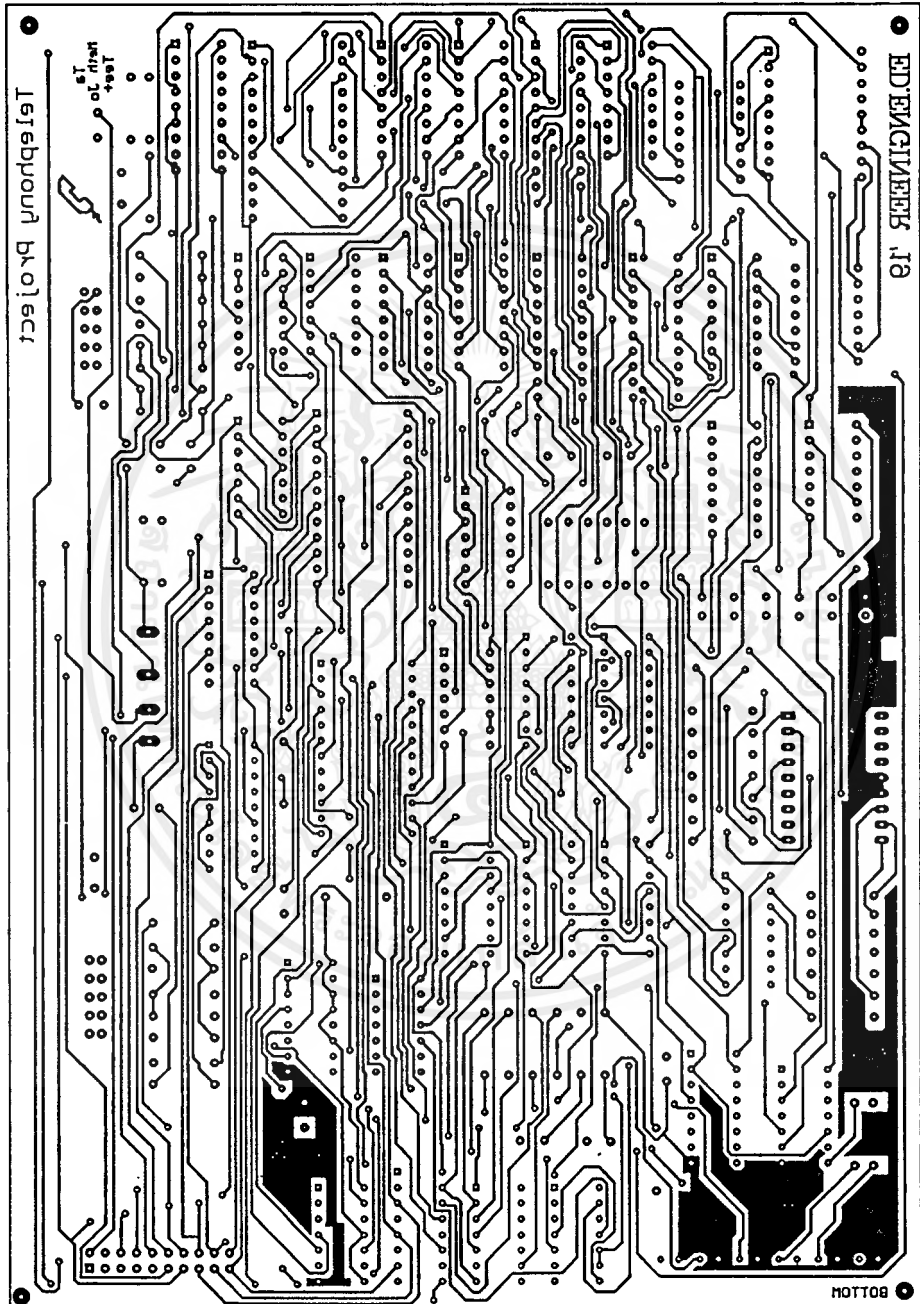


รูปที่ ค.27 วงจรตรวจสอบเลขหลายหลักทาง



รูปที่ ค.28 ลายวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (ด้านบน)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ค.29 ลายวงจรตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (ด้านล่าง)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาคผนวก ง
ใบงานการทดลอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ใบงานการทดลอง

ชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์
Telephony Systems Tutor

สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม
ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

รายละเอียดเกี่ยวกับชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ มีจุดประสงค์ให้ผู้เรียนมีความเข้าใจเกี่ยวกับ ระบบชุมสายโทรศัพท์ และหลักการทำงานของชุมสายโทรศัพท์ โดยเฉพาะความสัมพันธ์ระหว่างผู้ใช้โทรศัพท์และชุมสายโทรศัพท์ว่ามีการส่งสัญญาณ, การควบคุม, การติดต่อกันภายในระบบอย่างไร ชุดฝึกแต่ละชุดเป็นการแยกส่วนการทำงานของชุมสายโทรศัพท์ ออกเป็นส่วนๆ เพื่อง่ายในการศึกษาการทำงานของระบบชุมสายโทรศัพท์ ซึ่งการทำงานในแต่ละส่วนจะมีการแสดงผลการทำงานเพื่อทราบถึงการเปลี่ยนแปลงเมื่อมีการกระทำใดๆ เกิดขึ้น ทั้งนี้ยังมีจุดทดสอบเพื่อที่จะศึกษารูปสัญญาณต่างๆ ที่ใช้ในระบบชุมสายโทรศัพท์

การทำงานของชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์เป็นการทำงานแบบอัตโนมัติ คอมพิวเตอร์จึงเป็นสิ่งจำเป็นที่นำมาใช้ในชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์นี้ เพื่อทำหน้าที่ในการควบคุมการทำงานของระบบ และใช้ในการเป็นส่วนแสดงผล

ส่วนประกอบชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย โทรศัพท์ทั้งหมด 8 เครื่อง และส่วนของชุดฝึกที่แบ่งเป็นภาคการทำงานอีก 7 ส่วน คือ

1. ชุดกำเนิดสัญญาณเสียง (Tone Generator)
2. ชุดเชื่อมต่อระหว่างชุมสายและโทรศัพท์ของผู้ใช้ปลายทาง (Line Circuit)
3. ชุดตรวจสอบเลขหมายปลายทาง (Digit Receiver)
4. ชุดสวิตซ์เมตริก (Switch Matrix)
5. ชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส (Control Interface)
6. ส่วนของพอร์ตอินพุตเอาต์พุต (Card I/O Port)
7. ชุดจ่ายไฟ (Power Supply)

ขีดความสามารถของชุดทดลอง

1. เป็นชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ที่สามารถใช้ได้ 8 ผู้ใช้
2. มีเส้นทางการติดต่อแบบ 2 ทวิงค์ (สนทนาได้พร้อมกัน 4 ผู้ใช้)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. การรับเลขหมายได้ทั้งแบบความถี่คู่ และแบบพัลซ์
4. การส่งสัญญาณกระดิ่งที่ใช้ในระบบชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้แรงดัน 110 โวลต์ แต่ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ลดลงเหลือ 80 โวลต์



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 2

โทรศัพท์และชุมสายโทรศัพท์เบื้องต้น

โทรศัพท์

เป็นอุปกรณ์ที่ใช้ในการสนทนาโดยใช้สัญญาณไฟฟ้าระหว่างผู้พูดที่หนึ่งไปยังอีกที่หนึ่งในระยะทางไกลๆ

อุปกรณ์ที่ใช้ในการพูดของผู้พูดต้นทางและปลายทางถูกเรียกว่า Terminal เสียง คือแรงดันคลื่นที่เดินทางไปในอากาศ ที่แต่ละ Terminal จะมีการเปลี่ยนแรงดันคลื่นให้เป็นสัญญาณไฟฟ้า โดยเครื่องส่ง โทรศัพท์ซึ่งเรียกสัญญาณนี้ว่าสัญญาณเสียงพูดและสัญญาณนี้ก็จะถูกส่งไปยัง Terminal และก็จะมีการเปลี่ยนสัญญาณไฟฟ้านี้กลับ ไปเป็นคลื่นเสียงโดยเครื่องรับโทรศัพท์ทั้งเครื่องรับและเครื่องส่งที่ใช้ในงานนี้ที่ติดตั้งไว้ที่บ้านจะติดตั้งได้ง่าย คำว่า Terminal ถูกใช้ครอบคลุมไปถึงอุปกรณ์อื่นๆ โดยเริ่มจากโทรศัพท์เบื้องต้นไปจนถึงการสื่อสารที่ซับซ้อน

ความรู้พื้นฐานเกี่ยวกับสัญญาณไฟฟ้า ถูกสร้างโดยคลื่นเสียงที่ส่งเข้าไปในโทรศัพท์เพื่อส่งต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง นั่นก็คือเสียงมีการเดินทาง ในการต่อโทรศัพท์แบบเบื้องต้น 2 เครื่องเข้าด้วยกัน โดยการใช้คู่สายซึ่งเรียกว่า Line ในระยะทางที่ห่างกันไม่มาก อุปกรณ์อื่นที่อาจใช้ร่วมกันกับการส่งสัญญาณไฟฟ้า อาจเป็นอุปกรณ์ขยายสัญญาณ Radio Links หรือไฟเบอร์ออปติกเคเบิล สำหรับการส่งสัญญาณอาจถูกเปลี่ยนให้เป็นสัญญาณวิทยุ หรือสัญญาณแสง แต่ทุกกรณีสัญญาณที่เข้าหรือออก Terminal จะเป็นสัญญาณไฟฟ้า

หลักการเบื้องต้นของเครื่องโทรศัพท์

เครื่องโทรศัพท์เป็นอุปกรณ์ปลายทางชนิดหนึ่งที่ทำหน้าที่ส่งสัญญาณเสียงพูดระหว่างผู้เช่า (Subscriber) โดยทำหน้าที่แปลงสัญญาณเสียงเป็นสัญญาณไฟฟ้า ส่งไปในสาย และในทางกลับกัน ทำการเปลี่ยนสัญญาณไฟฟ้าเป็นสัญญาณเสียงตามเดิม

เครื่องโทรศัพท์ (Telephone Set) ประกอบด้วยส่วนต่างๆ ที่สำคัญดังนี้

1) ปากพูดและหูฟัง (Handset) ประกอบด้วย ปากพูดและหูฟังรวมอยู่ด้วยกัน

1.1) ปากพูด คือ เครื่องส่ง

1.2) หูฟัง คือ เครื่องรับ

2) กระดิ่ง (Ringling) คือ อุปกรณ์ที่ส่งสัญญาณที่บอกว่ามีคนเรียกเข้ามา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 3) สวิตช์ตัดต่อ (Hook Switch) ทำหน้าที่ตัดต่อวงจร
- 4) หน้าปัทม์ มีทั้งแบบหมุนและแบบกดปุ่ม

ชุมสายโทรศัพท์

ในปัจจุบันระบบชุมสายโทรศัพท์ที่มีใช้กันมีด้วยกัน 2 ระบบ คือ

1) ชุมสายระบบครอสบาร์ (Crossbar System)

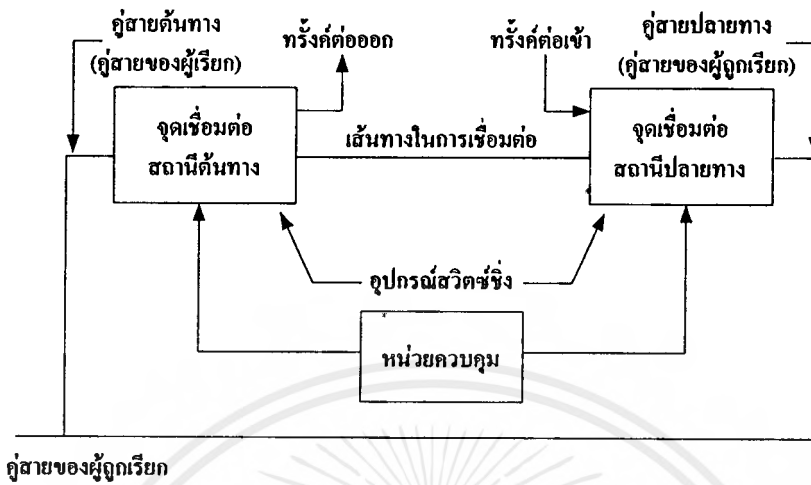
2) ชุมสายระบบเอสพีซี (SPC)

ซึ่งทั้งสองจะมีโครงสร้างพื้นฐานดังนี้

จากรูปที่ 2.1 เป็นวงจรพื้นฐานของระบบโทรศัพท์โดยทั่วไป คู่สายของผู้เรียกจะต่ออยู่ที่คู่สายผู้เรียก และเครื่องของผู้ถูกเรียกจะต่ออยู่กับคู่สายของผู้ถูกเรียก กรณีที่เป็นการต่อเข้าหรือออกจากชุมสายอื่น จุดของผู้เรียกและผู้ถูกเรียกของแต่ละชุมสายจะทำงานร่วมกันเสมือนอยู่ในชุมสายเดียวกัน ผู้เรียกและผู้ถูกเรียกจะถูกเชื่อมต่อถึงกันโดยผ่านเส้นทางภายในชุมสายนั้น โดยไม่ยุ่งเกี่ยวกับอุปกรณ์ที่ใช้เชื่อมต่อระหว่างชุมสายเลย

การเชื่อมต่อไปยังชุมสายอื่น จะผ่านเคเบิลที่มีหลายคู่สายภายใน เรียกว่า ทังก์ (Trunks) ทังก์อาจเป็นเคเบิลโลหะ (Metallic Cables) สายมัลติเพล็กซ์ความเร็วสูง, สายใยแก้วนำแสง (Optic Fiber) หรือตัวกลางอื่นๆ ที่มีหลายช่องสัญญาณ โดยทั่วไปทังก์จะเป็นสายที่มีความสามารถในการส่งผ่านข้อมูลข่าวสารได้ดีกว่าคู่สายธรรมดา มีการเชื่อมต่อที่ยุ่งยากและสลับซับซ้อนต้องการการบำรุงรักษาที่ดีกว่า จึงมีราคาสูงกว่าคู่สายธรรมดา สายที่ใช้เชื่อมต่อภายในชุมสายระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก จะถูกเรียกว่า จุดต่อ (Junctors) หรือทังก์ภายในชุมสาย (Inter Office Trunks) ขึ้นอยู่กับชนิดของเครื่องจุดที่เชื่อมต่อและวิธีการที่ใช้เชื่อมต่อ

ภาคควบคุมเป็นส่วนประกอบหนึ่งของชุมสายที่มีความสลับซับซ้อน และมีความฉลาดสามารถวิเคราะห์และประมวลผลได้รวดเร็ว เพื่อควบคุมระบบสวิตช์ของผู้เรียกและผู้ถูกเรียก ในชุมสายระบบใหม่ๆ ที่ใช้ในปัจจุบันจะมีภาคควบคุมที่มีความสามารถสูง มีความละเอียดในการควบคุมวงจรสวิตช์ที่เป็นลอจิกเกต แยกการควบคุมภาคของผู้เรียกและผู้ถูกเรียกออกจากกันได้อย่างเด็ดขาด แต่ละชุมสายอาจมีภาคควบคุมหลายตัวช่วยกันทำงานเพื่อประสิทธิภาพที่สูงที่สุด โดยปกติเมื่อมีการเรียกมาจากผู้เช่า ชุมสายจะได้รับเลขหมายจากการถอดรหัสสัญญาณความถี่คู่เลขหมายที่ได้จะถูกนำมาวิเคราะห์เพื่อเชื่อมเส้นทางจากผู้เรียกไปยังผู้ถูกเรียก ถ้าเป็นการเรียกออกไปยังต่างชุมสายจะทำการต่อคู่สายผู้เรียกของชุมสายออกไปทางจุดเชื่อมต่อชุมสายอื่น เรียกว่าต่อเป็นระบบติดต่อกันไกล (Tandem) และเมื่อถึงชุมสายปลายทาง ก็จะต่อเข้ากับจุดต่อของชุมสายปลายทางเพื่อต่อไปยังคู่สายของผู้รับ



รูปที่ 2.1 โครงสร้างพื้นฐานของชุมสายโทรศัพท์

ความสามารถพื้นฐานของชุมสายโทรศัพท์

ความสามารถพื้นฐานที่ชุมสายโทรศัพท์ที่จะต้องมี เพื่อที่จะสามารถให้บริการกับผู้ใช้ได้ ส่วนที่สำคัญจะต้องมีดังนี้

1. การรับสัญญาณ (Signal Reception)
2. การแปลความหมายของสัญญาณ (Signal Interpretation)
3. การเก็บและการแปลเลขหมาย (Storage and Number Interpretation)
4. การเลือกเส้นทาง (Path Selection)
5. การสังเกตการณ์และการควบคุมโครงข่าย (Network Path Provision and Control)
6. การส่งสัญญาณ (Signal Transmission)

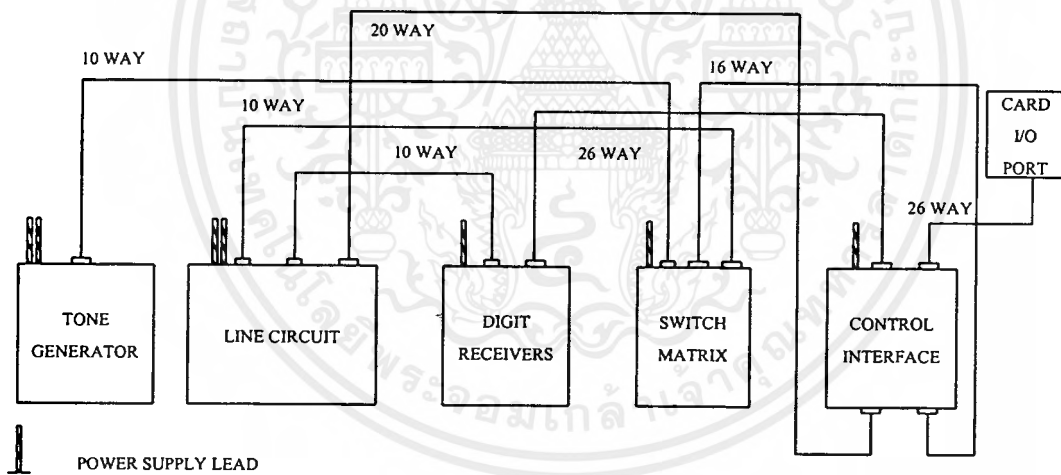
ระบบโทรศัพท์สิ่งที่สำคัญ คือ ความสามารถของชุมสายโทรศัพท์ที่จะให้ผู้เรียกใช้งานโทรศัพท์ได้อย่างสะดวก จะต้องมีการพัฒนาในส่วนของชุมสายโทรศัพท์ให้สามารถรองรับความต้องการของผู้ใช้ได้ ชุมสีกชุมสายโทรศัพท์ที่ได้จัดทำขึ้นมา นี้ จึงเป็นจุดเริ่มต้นในการพัฒนาระบบชุมสายโทรศัพท์ให้มีความสามารถ และประสิทธิภาพที่ดีขึ้นต่อไป

บทที่ 3 การติดตั้งและการใช้งาน

การติดตั้งชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์เป็นชุดทดลองที่มีการแบ่งแยกการทำงานออกเป็นส่วนๆ เพื่อง่ายในการศึกษาระบบ แต่จะมีความยุ่งยากเล็กน้อยในการเชื่อมโยงแต่ละชุดการทดลองเข้าด้วยกัน เพื่อความถูกต้องในการใช้งานและป้องกันการเสียหายที่จะเกิดขึ้นได้ ควรอ่านละเอียดต่อไปนี้ให้เข้าใจชัดเจนก่อนที่จะลงมือทำการทดลอง

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ซึ่งแบ่งเป็นชุดการทดลองทั้งหมด 6 ส่วนที่จะต้องทำการเชื่อมโยงกันดังต่อไปนี้



รูปที่ 3.1 บล็อกไดอะแกรมระบบชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

การเชื่อมโยงระหว่างชุดฝึกแต่ละชุดจะถูกเชื่อมโยงด้วยสายแพ (RIBBON) โดยสายแพที่ใช้มีอยู่ 2 ขนาดที่ใช้ คือ แบบ 10 เส้น และแบบ 26 เส้น จึงอาจมีความผิดพลาดเกิดขึ้นได้ เพราะฉะนั้นต้องตรวจสอบให้ถูกต้องตรงตามรูปที่ 3.1

ในการต่อสายเคเบิลเข้ากับ Connector ไม่ต้องใช้แรงมากเกินไป เพราะจะทำให้ Connector เสียหายได้ โดยเฉพาะกรณีที่ต้องเข้ากันไม่ได้ การใส่จะทำได้ง่าย โดยค่อยๆ ใส่ เมื่อใส่เสร็จแล้วให้

คั้นเข้าไปจะมีตัวล็อกปิดลงไปด้วย (Retaining Plug) เพื่อให้ Connector ที่ต่อแน่นขึ้น เมื่อต้องการที่จะถอดสายเคเบิลออก ให้คั้นตัวล็อกออกก่อนแล้วจึงค่อยดึงสาย Connector ออก

การติดตั้งชุดแหล่งจ่ายไฟ

ชุดแหล่งจ่ายไฟเป็นชุดที่จะต้องมีความระมัดระวังเป็นอย่างมาก เพราะเมื่อมีการต่อผิดพลาดขึ้นมา จะทำให้เกิดความเสียหายกับชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์ได้ แต่ละชุดทดลองต้องถูกเชื่อมต่อเข้ากับชุดแหล่งจ่ายไฟ นอกจากชุดคอนโทรลอินเตอร์เฟส ที่ไม่ได้ต่อกับชุดแหล่งจ่ายไฟ แหล่งจ่ายไฟจะมีอยู่ 2 ชุดอยู่ในกล่องเดียวกัน คือ ชุดที่ผลิตไฟเลี้ยงวงจร +5,+15,-15 โวลต์ และชุดผลิตสัญญาณกระดิ่ง ใช้สายเคเบิลแบบ 8 เส้น และ 5 เส้น ชุดผลิตไฟเลี้ยงวงจรจะใช้สายเคเบิลแบบ 8 เส้น และชุดผลิตสัญญาณกระดิ่งจะใช้สายเคเบิลแบบ 5 เส้น สิ่งที่ควรระวังเป็นอย่างยิ่งก็คือ สายเคเบิลแบบ 5 เส้น สามารถต่อเข้ากับ Connector สำหรับสายเคเบิลแบบ 8 เส้นได้ เมื่อต่อผิดอาจเกิดความเสียหายได้

ในการต่อสายเคเบิลแบบ 5 เส้นซึ่งเป็นชุดผลิตสัญญาณกระดิ่ง จะต้องต่อกับชุด Tone Generator และ ชุด Line Circuit เท่านั้น

ข้อควรระวังในการติดตั้ง

1. การต่อสายแพเชื่อมต่อดวงจรต้องตรวจสอบให้ถูกต้อง
2. การต่อชุดฝึกเข้ากับชุดแหล่งจ่ายไฟจะต้องต่อให้ถูกต้องตามแบบของ Connector เท่านั้นเพื่อป้องกันชุดฝึกเสียหาย
3. จะต้องทำการติดตั้งชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์ให้เสร็จ และตรวจสอบความเรียบร้อยก่อนที่จะเปิดสวิทช์ชุดแหล่งจ่ายไฟ เพราะชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์นั้นจะต้องใช้ไฟสูงเพื่อใช้เป็นสัญญาณกระดิ่ง และป้อนให้กับวงจรโทรศัพท์ จึงเป็นอันตรายอย่างยิ่งถ้ามีการต่อสายเคเบิล ขณะที่ชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์กำลังทำงาน

ใบงานที่ 1

เรียนรู้เกี่ยวกับข้อกำหนดพื้นฐาน

วัตถุประสงค์

1. นักศึกษาสามารถเข้าใจความหมายคำว่า Off – Hook, On – Hook และ Junctor
2. นักศึกษารู้ความหมายของสัญญาณสมาชิก
3. นักศึกษาสามารถอธิบายการเรียกใช้งานโทรศัพท์ กรณีการเรียกสำเร็จ, กรณีไม่พบเลขหมายหรือสายไม่ว่าง และช่วงที่แอดได้

ทฤษฎีเบื้องต้น

ในการใช้งานโทรศัพท์ เพื่อเป็นการง่ายในความเข้าใจขั้นตอนการใช้งานโทรศัพท์ และเป็นมาตรฐานที่ชาติใดภาษาใดก็ใช้ได้ จึงใช้ลักษณะของสัญญาณเสียงที่ต่างกันเป็นการบอกถึงสภาวะการทำงานแต่ละขั้นตอนของการใช้งานโทรศัพท์

ทางชุมสายจึงกำหนดสัญญาณที่ใช้แจ้งสภาวะต่างๆ ไว้ เรียกว่า สัญญาณสมาชิก (Subscriber Signal) ประกอบด้วย

1. สัญญาณให้หมุน (Dial Tone : DT) ใช้เพื่อให้ทราบว่ามีหมายเลข
2. สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone : BT) ใช้เพื่อให้ทราบว่ามีสายกำลังใช้โทรศัพท์ ไม่สามารถติดต่อผู้รับได้
3. สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone : RBT) ใช้เพื่อบอกให้ผู้เรียกทราบว่าสายการต่อทุกขั้นตอนสำเร็จ
4. สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone : RGT) ใช้เมื่อการต่อของผู้เรียกสำเร็จ เครื่องชุมสายจะส่งสัญญาณแจ้งให้ผู้ถูกเรียกทราบ

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ที่ใช้ในการทดลองนี้เป็นระบบโทรศัพท์อัตโนมัติ ที่จะมีการแสดงผล และลักษณะของสัญญาณทุกขณะที่มีการกระทำใดๆ เกิดขึ้น เพื่อที่จะบอกให้รู้ว่ามียะไรเกิดขึ้นบ้าง ซึ่งเป็นสิ่งสำคัญที่จะต้องทำความเข้าใจว่าสัญญาณแต่ละสัญญาณเรียกว่าสัญญาณอะไร และหมายถึงอะไร จากการทำงานของระบบโทรศัพท์เบื้องต้น โดยทั่วไปจะมีการนำโทรศัพท์มาต่อเข้ากับระบบ Switch Center ที่เรียกว่า Exchange

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การเรียกใช้งานโทรศัพท์เป็นการที่ผู้เรียกทำการติดต่อไปยังผู้ถูกเรียก ซึ่งจะอาศัยชุมสายโทรศัพท์ให้ทำหน้าที่ในการเชื่อมโยงระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก โดยการสร้างเส้นทางการติดต่อให้ การที่ผู้เรียกจะต้องแสดงความต้องการที่จะใช้งานโทรศัพท์ ชุมสายโทรศัพท์จึงกำหนดสถานะการวางหู และยกหู (On – Hook และ Off – Hook) เพื่อที่ชุมสายจะได้ตรวจสอบได้ว่า ผู้เรียกใดต้องการใช้งานโทรศัพท์ เมื่อผู้เรียกแสดงความต้องการที่จะใช้โทรศัพท์โดยการยกหูโทรศัพท์ (Off – Hook) เมื่อชุมสายตรวจสอบการยกหูได้แล้ว จะส่งสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) เพื่อให้ผู้เรียกทำการกดเลขหมายปลายทางที่ต้องการติดต่อ เมื่อชุมสายโทรศัพท์ทราบเลขหมายปลายทางแล้ว จะทำการสร้างเส้นทางการติดต่อ เพื่อที่จะทำให้ผู้เรียกและผู้ถูกเรียกสามารถสนทนากันได้ แต่ในการเรียกใช้งานโทรศัพท์อาจมีบางกรณีที่ชุมสายโทรศัพท์ไม่สามารถที่จะทำการสร้างเส้นทางการติดต่อให้กับผู้เรียกได้ ในแต่ละสถานะชุมสายก็จะทำการส่งสัญญาณลักษณะต่างๆ กัน เพื่อบอกให้กับผู้เรียกทราบสถานะของชุมสายโทรศัพท์ ดังการทดลองต่อไปนี้

การทดลองที่ 1 กรณีการเรียกสำเร็จ (สนทนากันได้)

เครื่องมือและอุปกรณ์

- | | | |
|---|---|---------|
| 1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย | | |
| 1.1 ชุด Line Circuit | 1 | ชุด |
| 1.2 ชุด Digit Receivers | 1 | ชุด |
| 1.3 ชุด Switch Matrix | 1 | ชุด |
| 1.4 ชุด Control Interface | 1 | ชุด |
| 1.5 ชุด Tone Generator | 1 | ชุด |
| 1.6 ชุด Power Supply | 1 | ชุด |
| 2. เครื่องโทรศัพท์ | 8 | เครื่อง |

ลำดับขั้นตอนการทดลอง

1. ต่อโทรศัพท์ทุกเครื่องเข้ากับ Socket ของชุด Line Circuit
2. ยกหูโทรศัพท์ (Handset) ของโทรศัพท์เลขหมาย 10 ขณะนี้โทรศัพท์ Off – Hook สังเกตว่ามีเสียงสัญญาณและการเปลี่ยนแปลงอะไรเกิดขึ้นบ้าง
3. หมุนหมายเลขโทรศัพท์ 15 มีการเปลี่ยนแปลงอะไรเกิดขึ้นบ้างเมื่อหมุนหมายเลขแต่ละครั้ง บันทึกผลการทดลอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4. เมื่อโทรศัพท์เครื่องที่ 5 มีเสียงกระดิ่งดัง ให้ยก Handset ขึ้น สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้น ส่งคำพูดระหว่างโทรศัพท์ทั้งสองเครื่อง บันทึกผล
5. วาง Handset ทั้งสองเครื่อง และทดลองกับเครื่องอื่นๆ ให้สังเกตว่ามีเสียงสัญญาณใดเกิดขึ้นบ้าง เกิดขึ้นเมื่อใด และสิ้นสุดเมื่อใด

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

การทดลองที่ 2 กรณีไม่พบเลขหมาย หรือสายไม่ว่าง

มีบางสถานการณ์ที่ผู้เรียกไม่สามารถเรียกไปยังผู้ถูกเรียกได้ สถานการณ์เหล่านั้นคือ

1. เมื่อหมุนเลขหมายแล้ว ไม่สามารถติดต่อได้ อันเนื่องมาจาก Exchange ไม่สามารถต่อให้ได้
2. เมื่อเลขหมายที่ต้องการต่อด้วย กำลังใช้งานอยู่
3. เมื่อ Exchange ไม่ต่อโทรศัพท์เลขหมายที่หมุน สาเหตุอาจเกิดจาก ไม่จ่ายค่าโทรศัพท์, อยู่ระหว่างการซ่อมแซม หรือเกิดจากการเสียหายของสายโทรศัพท์ก็ได้

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ยก Handset ของโทรศัพท์เครื่องที่ 2 (หมายเลข 12) และหมุนหมายเลข 55 จะได้ยินเสียงที่บอกว่าไม่พบเลขหมาย (หมายเลข 55 เป็นหมายเลขที่ไม่ได้กำหนดไว้) บันทึกผลการทดลอง
2. วางโทรศัพท์เครื่องที่ 2 (On – Hook)
3. ยก Handset ของโทรศัพท์เครื่องที่ 5 (หมายเลข 15) และทำการเรียกจากโทรศัพท์เครื่องที่ 2 มายังหมายเลข 15 บันทึกผล
4. วาง Handset ของทั้งสองเครื่องลง (On – Hook)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

5. เลื่อนสวิทช์ในชุดการทดลอง Line Circuit ที่ตำแหน่ง Termination detector 7 จะอยู่ที่ตำแหน่ง In จากโทรศัพท์หมายเลข 12 หมุนหมายเลข 17 ในขณะที่เครื่องหมายเลข 17 กำลังเตรียมพร้อมที่จะรับ ให้เลื่อนสวิทช์ที่ตำแหน่ง Termination detector มาที่ตำแหน่ง Out ให้สังเกตว่ามีอะไรเกิดขึ้น บันทึกผล
6. วาง Handset ทั้งสองเครื่อง แล้วทดลองกับเครื่องอื่นๆ ให้สังเกตว่ามีเสียงสัญญาณใดเกิดขึ้นบ้าง เกิดขึ้นเมื่อใด และสิ้นสุดเมื่อใด
7. เลื่อนสวิทช์ Termination detector กลับมาที่ตำแหน่ง In ตามเดิม
8. บันทึกผลการทดลอง

ผลการทดลอง

การทดลองที่ 3 ช่วงที่แออัด (Congestion)

ช่วงที่แออัด เป็นช่วงที่ Exchange ไม่สามารถต่อ โทรศัพท์ทั้ง 2 เครื่องให้ใช้ได้ เพราะทุก Junctor ถูกใช้งานหมด สถานการณ์นี้เราเรียกว่า ช่วงที่แออัด (Congestion)

1. ทำการเรียกจากหมายเลข 12 ไปยังหมายเลข 15 และเมื่อติดต่อกันได้แล้ววางโทรศัพท์ทั้ง 2 เครื่องให้ Handset อยู่ในลักษณะ Off – Hook และทำการเรียกจากหมายเลข 13 ไปยังหมายเลข 17 เมื่อติดต่อกันได้แล้ว ให้วาง Handset อยู่ในลักษณะ Off – Hook เช่นกัน ซึ่งในขณะนี้ Junctor 0 และ 1 ได้ถูกใช้งานแล้ว ตรวจสอบได้โดยการสนทนาระหว่างคู่สายที่ต่อถึงกัน ซึ่งจะไม่มีการรบกวนจากผู้อื่น
2. ทำการยก Handset ของหมายเลข 14 แล้วทำการเรียกจากหมายเลข 11 ไปยังหมายเลข 18 บันทึกผลการทดลอง
3. สังเกต Junctor 2 ว่าขณะนี้จะมีอะไรเกิดขึ้น
4. วาง Handset ของเครื่องที่ 2 และ 5 ให้อยู่ในสถานะ On – Hook สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้นกับโทรศัพท์เครื่องที่ 1 และเครื่องที่ 8

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

คำถามท้ายการทดลอง

- 1) จงอธิบายความหมายของสัญญาณต่อไปนี้
 - 1.1) สัญญาณให้หมุน (Dial Tone)
 - 1.2) สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone)
 - 1.3) สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone)
 - 1.4) สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone)
- 2) สัญญาณแต่ละสัญญาณในข้อที่ 1 จะเกิดขึ้นเมื่อใด และสิ้นสุดลงเมื่อใด
- 3) Junctor คืออะไร

- 4) จงอธิบายลักษณะของโทรศัพท์ที่มีการเรียกเสร็จสมบูรณ์ ว่ามีการติดต่ออย่างไรบ้างระหว่าง Exchange กับ โทรศัพท์ในขณะที่ทำการเรียก
- 5) หมายเลขโทรศัพท์ที่กำหนดไว้ คือหมายเลข 10 ถึง 17 ถ้าผู้ใช้ต้องการเรียกจากหมายเลข 12 ไปยังหมายเลขต่อไปนี้ จงบอกถึงสัญญาณที่เกิดขึ้น
 - 5.1) หมายเลข 10
 - 5.2) หมายเลข 12
 - 5.3) หมายเลข 19
- 6) จงอธิบายความหมายของ “ ช่วงเวลาแอคต์ ”
- 7) สัญญาณดังต่อไปนี้เริ่มต้นเมื่อใด และสิ้นสุดลงเมื่อใด
 - 7.1) สัญญาณให้หมุน (Dial Tone)
 - 7.2) สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone)
 - 7.3) สัญญาณกระดิ่ง (Alerting Tone)

ใบงานที่ 2

ลักษณะของสัญญาณ

วัตถุประสงค์

1. นักศึกษาเข้าใจความรู้พื้นฐานเกี่ยวกับรูปคลื่นสัญญาณที่ใช้เป็นสัญญาณสมาชิก โดยการใช้เครื่องกำเนิดสัญญาณเสียง
2. นักศึกษาเข้าใจการกำเนิดสัญญาณเสียงที่ชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้เป็นสัญญาณสมาชิก

ทฤษฎีเบื้องต้น

สัญญาณ Dial Tone, Engaged Tone, Ring Tone, Number Unobtainable Tone ซึ่งเป็นสัญญาณที่ทางชุมสายโทรศัพท์สร้างขึ้นมา เพื่อที่จะทำให้ผู้เรียกทราบว่ามีอะไรเกิดขึ้นขณะทำการเรียก

การกำเนิดสัญญาณเสียงที่ใช้เป็นสัญญาณสมาชิกว่ามีลักษณะเช่นใด เพื่อที่จะส่งสัญญาณเหล่านี้จะส่งไปตามสายโทรศัพท์และทำให้ผู้เรียกได้ยินเสียง ซึ่งความถี่ของสัญญาณเสียงเหล่านี้เป็นความถี่มาตรฐาน ที่อยู่ในย่านความถี่เสียงพูด 300 เฮิรตซ์ ถึง 3400 เฮิรตซ์

สัญญาณสมาชิก (Subscriber Signal)

สัญญาณสมาชิก คือ สัญญาณที่เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งสถานะต่างๆ ไว้ให้ ประกอบด้วยสัญญาณให้หมุน (Dial Tone), สัญญาณไม่ว่าง (Busy Tone), สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone), สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone) และสัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง (Engaged Tone) โดยสัญญาณต่างๆ ดังที่กล่าวมาจะมีรายละเอียดที่แตกต่างกันตามลักษณะเฉพาะของแต่ละสัญญาณ ซึ่งมีรายละเอียดดังต่อไปนี้

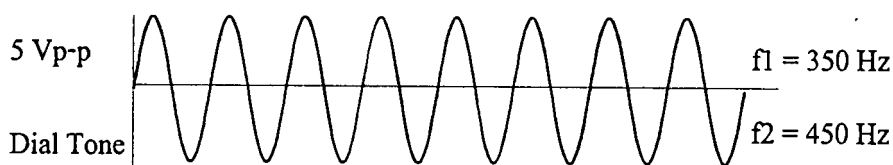
1) สัญญาณให้หมุน (Dial Tone หรือ DT)

สัญญาณให้หมุน ใช้เพื่อให้สมาชิกผู้เรียกทราบว่าหมุนเลขหมายได้แล้ว เป็นสัญญาณเสียงต่อเนื่อง เกิดจากการรวมความถี่ระหว่าง $f_1 = 350$ เฮิรตซ์ และ $f_2 = 450$ เฮิรตซ์

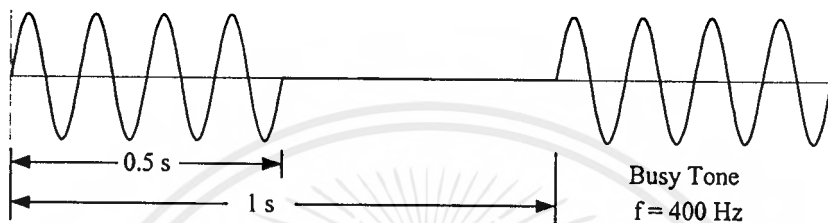
2) สัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง (Engaged Tone หรือ ET)

สัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง ใช้เพื่อเตือนสมาชิกผู้เรียกว่า ตอนที่เรียกนี้ชุมสายไม่ว่างควรวางหูก่อนสักระยะหนึ่งจึงเริ่มต่อใหม่ เป็นสัญญาณขนาด 400 เฮิรตซ์ มีจังหวะการส่ง 0.5 วินาที และหยุดส่ง 0.5 วินาที

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.1 สัญญาณให้หมน



รูปที่ 2.2 สัญญาณไม่ว่าง

3) สัญญาณเรียกกลับ (Ring Back Tone หรือ RBT)

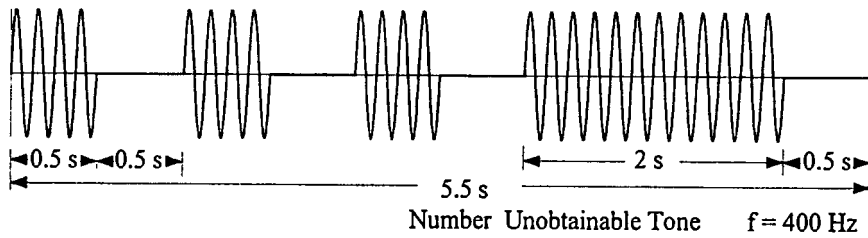
สัญญาณเรียกกลับ ใช้เมื่อการต่อทุกชั้นคอนสำเร็จ เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งให้ผู้เรียกทราบเป็นสัญญาณ 16 เฮิร์ตซ์ ควบคู่ไปกับสัญญาณขนาด 400 เฮิร์ตซ์ แบบเอเอ็ม มีสัญญาณ 0.67 ถึง 1.5 วินาที ไม่มีสัญญาณ 2 ถึง 4 วินาที



รูปที่ 2.3 สัญญาณเรียกกลับ

4) สัญญาณไม่มีเลขหมาย (Number Unobtainable Tone หรือ NU Tone)

เป็นสัญญาณที่บอกให้ผู้โทรทราบว่าเลขหมายที่ผู้ใช้หมนมาไม่มีใช้งานอยู่ ซึ่งสร้างมาจากสัญญาณที่มีความถี่ 400 เฮิร์ตซ์ ทำการส่งออกไปเป็นจังหวะ

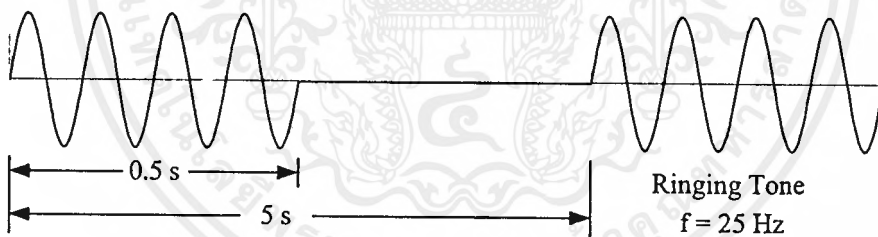


รูปที่ 2.4 สัญญาณไม่มีเลขหมาย

5) สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone หรือ RGT)

สัญญาณกระดิ่ง ใช้เมื่อการต่อของผู้เรียกดำเนินการสำเร็จ เครื่องชุมสายโทรศัพท์จะแจ้งให้ผู้ใช้โทรศัพท์รับทราบเป็นสัญญาณ 16 เฮิรตซ์ ควบคู่ไปกับสัญญาณขนาด 400 เฮิรตซ์ แบบเอเอ็ม ซึ่งมีลักษณะที่เหมือนกันกับสัญญาณกระดิ่ง คือเวลาที่ส่งสัญญาณและช่วงเวลาที่ไม่ส่งสัญญาณจะมีลักษณะที่เหมือนกัน สัญญาณดังกล่าวจะใช้ในการสนักระดิ่งของผู้ใช้โทรศัพท์ มีแรงดันประมาณ 75 – 110 โวลต์พีก (Vp)

สัญญาณที่ได้กล่าวมาแล้วนั้นจะผ่านวงจรกรองความถี่ต่ำเพื่อให้ได้เป็นสัญญาณไซน์



รูปที่ 2.5 สัญญาณกระดิ่ง

ตอนที่ 1 สัญญาณ Number Unobtainable Tone และ Engaged Tone

เครื่องมือและอุปกรณ์

1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย

1.1 ชุด Line Circuit	1	ชุด
1.2 ชุด Digit Receivers	1	ชุด
1.3 ชุด Switch Matrix	1	ชุด
1.4 ชุด Control Interface	1	ชุด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

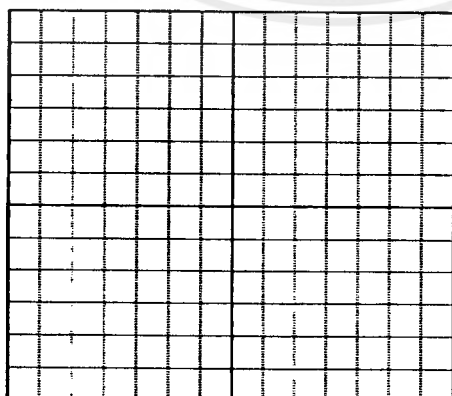
1.5 ชุด Tone Generator	1	ชุด
1.6 ชุด Power Supply	1	ชุด
2. เครื่องโทรศัพท์	8	เครื่อง
3. ออสซิลโลสโคป 2 Channel พร้อมสายวัด	1	เครื่อง

การทดลองที่ 1 Number Unobtainable และ Engaged Tones

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ต่อชุด Tone Generator เข้ากับชุด Power Supply ทั้ง 2 ชุด และต้องแน่ใจก่อนว่าต่อสายครบก่อนเปิดเครื่อง
2. ต่อ Channel Y1 ของออสซิลโลสโคป เข้ากับ Socket จุด Number Unobtainable Tone (NU) ของชุดกำเนิดสัญญาณเสียง Tone Generator
3. วัดคาบเวลา และค่าขนาดยอดถึงยอด ของสัญญาณ Number Unobtainable Tone คำนวณหาค่าความถี่ของสัญญาณ พร้อมทั้งวาดรูปสัญญาณและอธิบายลักษณะของการเกิดรูปสัญญาณ บันทึกผล
4. ต่อ Channel Y2 ของออสซิลโลสโคป เข้ากับ Socket ที่จุด Engaged Tone (ET) ของเครื่องกำเนิดสัญญาณเสียง Tone Generator
5. ทำการทดลองตามข้อที่ 3

ตารางที่ 2.1 บันทึกผลการทดลอง



Volts/DIV =.....

Time/DIV =.....

Frequency =.....

ลักษณะสัญญาณ.....

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

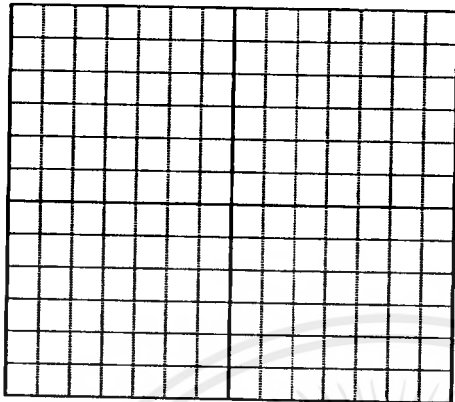
.....

การทดลองที่ 2 Ring Tone และ Alerting Tone

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ต่อชุด Tone Generator เข้ากับชุด Power Supply ทั้ง 2 ชุด และต้องแน่ใจก่อนว่าต่อสายครบก่อนเปิดเครื่อง
2. ต่อ Channel Y1 เข้ากับ Socket จุด Alerting Tone (AT) ของเครื่องกำเนิดสัญญาณเสียง และวัดคาบเวลา และค่าขนาดยอดถึงยอด ของสัญญาณ AT คำนวณหาค่าความถี่ของสัญญาณ พร้อมทั้งวาดรูปสัญญาณและอธิบายลักษณะการเกิดของรูปสัญญาณ บันทึกผลการทดลอง
3. ต่อ Channel Y2 เข้ากับ Socket จุด Ring Tone (RT) ของเครื่องกำเนิดสัญญาณเสียง และวัดคาบเวลา และค่าขนาดยอดถึงยอด ของสัญญาณ RT คำนวณหาค่าความถี่ของสัญญาณ พร้อมทั้งวาดรูปสัญญาณและอธิบายลักษณะการเกิดของรูปสัญญาณ บันทึกผลการทดลอง
4. ทำการเรียกจากโทรศัพท์หมายเลข 12 ไปยังโทรศัพท์หมายเลข 15 แต่ไม่ต้องรับที่โทรศัพท์หมายเลข 15 ให้ฟังเสียงสัญญาณ บันทึกผลการทดลอง

ตารางที่ 2.2 บันทึกผลการทดลอง



Volts/DIV =.....

Time/DIV =.....

Frequency =.....

ลักษณะสัญญาณ.....

.....

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

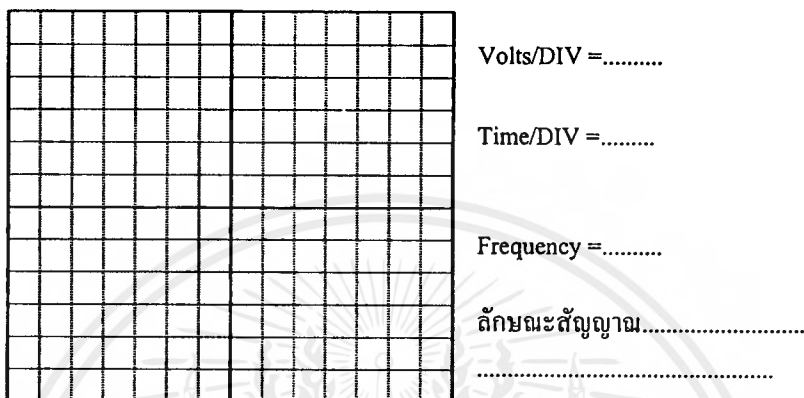
การทดลองที่ 3 สัญญาณให้หมุน (Dial Tone)

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ติดตั้งชุดฝึกหามสายโทรศัพท์
2. ต่อ Cannel Y1 เข้ากับ Socket จุด Dial Tone (DT) ของเครื่องกำเนิดสัญญาณความถี่เสียง (Tone Generator) ปรับ Volt/div และ Time/div เพื่อให้สามารถดูรูปคลื่นสัญญาณ Dial Tone ได้อย่างชัดเจน
3. สังเกตลักษณะของสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) วัดคาบเวลา และค่าขนาดยอดถึงยอดของสัญญาณ Dial Tone คำนวณหาค่าความถี่ พร้อมทั้งวาดรูปสัญญาณและอธิบายลักษณะการเกิดรูปสัญญาณ บันทึกผล

4. ยก Handset ของโทรศัพท์ขึ้นเพื่อฟังเสียงสัญญาณ Dial Tone เปรียบเทียบเสียง และรูปคลื่นสัญญาณ ว่ามีความแตกต่างกับสัญญาณอื่นๆ หรือไม่ อย่างไร

ตารางที่ 2.3 บันทึกผลการทดลอง



ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

คำถามท้ายการทดลอง

1. จงอธิบายรายละเอียดของสัญญาณที่ชุมสายโทรศัพท์ใช้เป็นสัญญาณสมาชิก ดังต่อไปนี้
 - 1.1 สัญญาณให้หมุน (Dial Tone หรือ DT)
 - 1.2 สัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง (Engaged Tone หรือ ET)
 - 1.3 สัญญาณเรียกกลับ (Ringing Back Tone หรือ RBT)
 - 1.4 สัญญาณไม่มีเลขหมาย (Number Unobtainable หรือ NU)
 - 1.5 สัญญาณกระดิ่ง (Ringing Tone หรือ RT)
2. เปรียบเทียบสัญญาณ Ringing และ Alerting ว่ามีความแตกต่างกันหรือไม่ อย่างไร
3. สัญญาณสายไม่ว่าง (Busy Tone) และสัญญาณไม่พบเลขหมาย แตกต่างกันอย่างไรบ้าง
จงอธิบาย
4. เปรียบเทียบสัญญาณ NU และ ET ว่าแตกต่างกันหรือไม่ อย่างไร
5. จงอธิบายการเกิดสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) พร้อมทั้งวาดรูป

ใบงานที่ 3

LINE CIRCUIT

วัตถุประสงค์

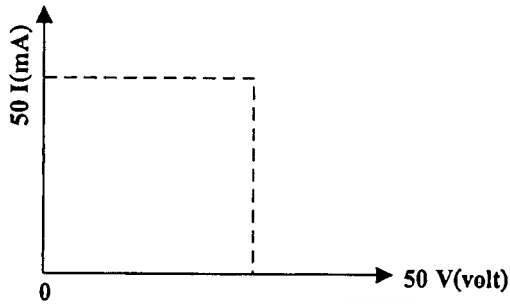
1. เข้าใจการทำงานของวงจร Line Circuit
2. นักศึกษาสามารถเข้าใจการทำงานของวงจรโทรศัพท์ และการเชื่อมต่อสัญญาณของชุมสายกับเครื่องโทรศัพท์

ทฤษฎีเบื้องต้น

ในขบวนการเรียกใช้งานโทรศัพท์ จะเกี่ยวข้องกับชุมสายโทรศัพท์ เมื่อจะทำการส่งข้อมูลระหว่างผู้เรียกและชุมสายโทรศัพท์ที่ต้องการเรียก ชุมสายโทรศัพท์ก็จะส่งสัญญาณเพื่อให้ผู้เรียกทราบว่ามีหมายเลขหมายที่ต้องการ ถ้าผู้เรียกไม่ได้รอสัญญาณจากชุมสาย โดยการกดหมายเลขก่อน อาจทำให้อุปกรณ์ ชุมสายโทรศัพท์ ไม่พร้อมที่จะรับสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) ผลที่ตามมาคือ การเรียกไม่สำเร็จ เพราะความไม่เข้าใจของผู้เรียก

อุปกรณ์เชื่อมโยงระหว่างชุมสายกับโทรศัพท์ คือ วงจร Line Circuit ซึ่งทำหน้าที่ตรวจสอบสถานะการยกหูโทรศัพท์ (On - Hook) และการวางหูโทรศัพท์ (Off - Hook) โดยการตรวจสอบว่ามีกระแส DC ไหล เมื่อเป็นสถานะยกหูโทรศัพท์ (off - hook) จะตรวจพบว่าสายที่ต่อเข้ากับโทรศัพท์ จะมีกระแสไหลผ่านคาปาซิเตอร์ เมื่อสัญญาณ Alerting ถูกต่อ ในการทดลองนี้ เป็นการศึกษการทำงานของวงจร Line Circuit มีความสัมพันธ์กับการเรียกอย่างไร

ในระบบชุมสายโทรศัพท์ สายที่มาจากองค์การโทรศัพท์หรือสายนอก เรียกอีกชื่อว่า Co-line จะมีแรงดันต่างกันระหว่างกรณีวางหูโทรศัพท์ (เปิดวงจร) ประมาณ 48 โวลต์ (V) และกรณียกหูโทรศัพท์ (ปิดวงจร) มีค่าประมาณ 12 โวลต์ สาย Co-line เมื่อลัดวงจร (Short circuit) จะมีกระแสไหลผ่านไม่เกินค่าๆ หนึ่ง ประมาณไม่เกิน 45 มิลลิแอมป์ กรณีทั่วไปค่ากระแสจะอยู่ระหว่าง 18-45 มิลลิแอมป์ ความต้านทานภายในสายจะอยู่ในช่วง 200 - 1500 โอห์ม และมีการใช้สัญญาณต่างๆ เพื่อให้ผู้ใช้ทราบสถานะการทำงานในขณะนั้นได้



รูปที่ 3.1 กราฟแรงดันและกระแสในสาย Co-line

การทดลองที่ 1 ตรวจสอบสถานะการยกหู (Off – Hook)

เครื่องมือและอุปกรณ์

- | | | |
|---|---|---------|
| 1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย | | |
| 1.1 ชุด Line Circuit | 1 | ชุด |
| 1.2 ชุด Digit Receivers | 1 | ชุด |
| 1.3 ชุด Switch Matrix | 1 | ชุด |
| 1.4 ชุด Control Interface | 1 | ชุด |
| 1.5 ชุด Tone Generator | 1 | ชุด |
| 1.6 ชุด Power Supply | 1 | ชุด |
| 2. เครื่องโทรศัพท์ | 8 | เครื่อง |
| 3. ออสซิลอสโคป 2 Channel พร้อมสายวัด | 1 | เครื่อง |

ลำดับขั้นตอนการทดลอง

1. ติดตั้งชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์
2. บันทึกผลของการ Detector Lamp ที่ชุด Line Circuit ลงในตารางที่ 1 ในขั้นการปฏิบัติต่อไปนี้ เพื่อความเหมาะสมในการใส่ค่าลงในตาราง ให้ใช้ “1” แทน LED ติด และ “0” แทน LED ดับ เว้นแต่การใส่ข้อความเพิ่มเติม
3. บันทึกข้อมูล ขณะสถานะปกติ
4. ยก Handset ของโทรศัพท์ หมายเลข 10 สังเกตการสร้างสถานะ Off – Hook บันทึกผล
5. กดเลขหมายหลักแรกเป็นเลข “1” สังเกตว่าการเปลี่ยนแปลงของสัญญาณเสียงที่เกิดขึ้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การทดลองที่ 2 ตรวจสอบการยกหูขณะมีสัญญาณกระดิ่ง

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ยกหูโทรศัพท์ (Handset) ของโทรศัพท์หมายเลข 10 และทำการกดหมายเลขโทรศัพท์ 17 สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้นในชุด Line Circuit ว่ามี LED ดวงใดในชุด Line Circuit ติดบ้าง บันทึกผลลงตารางที่ 3
2. เมื่อได้ยินเสียงสัญญาณกระดิ่งที่โทรศัพท์หมายเลข 17 ดัง สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้นที่โทรศัพท์หมายเลข 17 ว่ามี LED ดวงใดแสดงผลบ้าง
3. ยกหูโทรศัพท์ หมายเลข 17 สังเกตการเปลี่ยนแปลงต่อไปว่ามีอะไรเกิดขึ้นบ้าง
4. ทดลองสนทนาระหว่างโทรศัพท์ 2 เครื่อง

ตารางที่ 3.3 บันทึกผลการทดลอง

LINE CIRCUIT LAMP TABLE (END - Calling Line)

Call Stage	Idle	Off-Hook	1st digit	2nd digit	Answer
Detector Lamp					
Loop					
Answer					
Termination					

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คำถามท้ายการทดลอง

1. วงจร Line Circuit ทำหน้าที่อะไรในชุมสายโทรศัพท์ จงอธิบาย
2. จงอธิบายความหมายของ LED ทั้งสามดวงในชุด Line Circuit (Loop Detector, Answer Detector, Termination Detector) ว่าแต่ละตัวมีหน้าที่อะไร และเกี่ยวข้องกับสัญญาณไฟฟ้าอย่างไร
3. ทำไมระบบโทรศัพท์ที่จัดให้จึงต้องแยกสัญญาณ Alerting และ Ring Tone ออกจากกัน

ใบงานที่ 4

การส่งสัญญาณเลขหมายแบบความถี่คู่และแบบพัลซ์

วัตถุประสงค์

1. นักศึกษาเข้าใจหลักการส่งสัญญาณเลขหมายแบบความถี่คู่และแบบพัลซ์
2. นักศึกษาเข้าใจความสัมพันธ์การส่งเลขหมายระหว่างผู้เรียกกับชุมสายโทรศัพท์

ทฤษฎีเบื้องต้น

เครื่องรับโทรศัพท์แบบธรรมดา (Private Telephone)

เครื่องรับโทรศัพท์แบบธรรมดา คือ เครื่องโทรศัพท์ที่ติดตั้งตามบ้านที่พักอาศัยหรือที่ทำงานขนาดเล็ก แบ่งออกได้ดังนี้

1) เครื่องโทรศัพท์แบบกดปุ่ม

เครื่องโทรศัพท์ที่มีหน้าปัทม์เป็นแบบกดปุ่ม ใช้กรรมวิธีของ Dual Tone Multi Frequency (DTMF) ในการส่งเลขหมายโทรศัพท์นั้น โดยทั่วไปหน้าปัทม์จะมี 12 ปุ่ม แบ่งเป็น 4 แถว และ 3 หลัก บางแบบอาจจะมีถึง 16 ปุ่ม โดยเพิ่มหลักที่ 4 ขึ้นมา ความถี่ที่ใช้งานในแต่ละแถวและหลักจะมีความถี่ต่างกัน ความถี่ของทั้ง 4 แถวเรียกว่าเป็นกลุ่มความถี่ต่ำ (Low Group Frequency) ความถี่ของทั้ง 3 หรือ 4 หลัก เรียกว่าเป็นกลุ่มความถี่สูง (High Group Frequency) การกดปุ่มที่เลขหมายใดๆ ที่จะทำให่วงจรอิเล็กทรอนิกส์ภายในเครื่องโทรศัพท์ผลิตความถี่ออกมา 2 ความถี่ เช่น เมื่อกดเลข 5 ความถี่ที่ออกมาคือ 770 เฮิรตซ์ และ 1336 เฮิรตซ์ ความผิดพลาดที่ยอมให้เกิดขึ้นได้จะเป็น $\pm 1.5\%$ สำหรับการผลิตความถี่ และ $\pm 2\%$ สำหรับการรับเลขหมาย

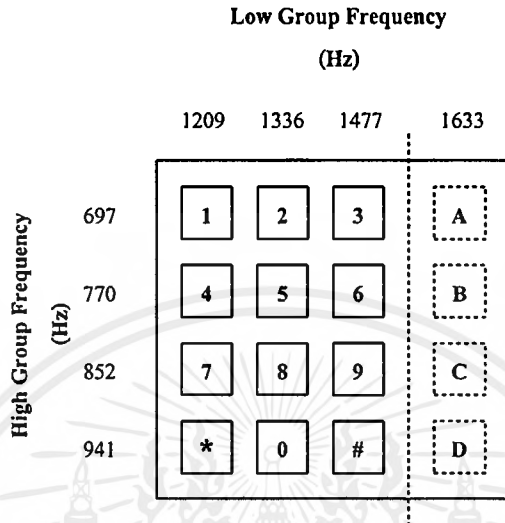
ข้อดีของการใช้โทรศัพท์แบบกดปุ่ม (DTMF Dialing)

- 1) สามารถลดเวลาในการหมุนเลขหมายลงได้ ทำให้เวลาเฉลี่ยที่ใช้โทรศัพท์แต่ละครั้งลดลงชุมสายโทรศัพท์สามารถรับ Traffic ได้มากขึ้น
- 2) สามารถใช้วงจรโซลิดสเตทอิเล็กทรอนิกส์ (Solid-State Electronic) แทนอุปกรณ์ทางด้านกลไก (Mechanic) จึงทำให้มีความรวดเร็วและความแม่นยำในการส่งเลขหมายไปยังชุมสายปลายทาง
- 3) สามารถเพิ่มปุ่มกดได้อีก 4 ปุ่ม (แถวที่ 4) เพื่อใช้ในการส่งสัญญาณการบริการประเภท

อื่นๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4) มีความเหมาะสมที่จะใช้กับชุมสายระบบ Stored Program Control (SPC)



รูปที่ 4.1 หน้าปัทม์ของโทรศัพท์แบบกดปุ่มและความถี่ที่ใช้

2) เครื่องรับโทรศัพท์แบบหมุน

เครื่องรับโทรศัพท์แบบหมุนใช้หลักการคือ ผู้เรียกยกปากพูดหูฟัง ขึ้นจากที่รองรับ (Cradle) ทำให้สวิตช์ตัดต่อปิดวงจรของสายเส้น Tip (T) และ Ring (R) ซึ่งเป็นผลทำให้วงจรของรีเลย์คอยล์ (Relay Coil) ในชุมสายโทรศัพท์ อุปกรณ์สวิตช์ในชุมสายโทรศัพท์ก็จะส่งสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) มายังเครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียก เพื่อเป็นสัญญาณให้ผู้เรียกทราบว่าเริ่มหมุนเลขหมายได้แล้ว และชุมสายโทรศัพท์ก็พร้อมที่จะรับเลขหมายที่ผู้เรียกหมุน เมื่อผู้เรียกหมุนเลขหมายหนึ่ง เมื่อหมุนเสร็จแล้วและปล่อยมือ หน้าปัทม์ของเครื่องโทรศัพท์จะหมุนกลับที่เดิม ในขณะที่หน้าปัทม์หมุนที่เดิมจะมีผล คือ ทำให้ลูกเบี้ยว หมุนตาม การหมุนของลูกเบี้ยวนี้จะทำให้หน้าสัมผัส ปิดและเปิดวงจรจำนวนครั้งเท่ากับเลขหมายที่หมุน จากการที่หน้าสัมผัสปิดวงจร จะทำให้กระแสไหลได้เรียกว่ากระแสอิมพัลซ์ และเมื่อหน้าสัมผัสเปิดวงจรกระแสก็จะหยุดไหล การที่กระแสไหลและหยุดไหลนี้มีผลทำให้เกิดพัลซ์ ขึ้นและจำนวนพัลซ์ที่เกิดขึ้นก็จะมีจำนวนเท่ากับเลขหมายที่หมุน เช่น หมุนเลข 1 ก็เกิด 1 พัลซ์, หมุนเลข 5 จะเกิด 5 พัลซ์ และหมุนเลข 0 จะเกิด 10 พัลซ์ เป็นต้น

ความเร็วของหน้าปัทม์ (Dial Speed) ของเครื่องโทรศัพท์ที่มีความสำคัญที่ต้องกำหนดให้อยู่ในมาตรฐาน ซึ่งประกอบไปด้วยความเร็วของกระแสอิมพัลซ์ อัตราส่วนการตัด-ต่อ (Break Make Ratio) ของหน้าสัมผัส และช่วงเวลาหยุดของระหว่างเลขหมาย (Interdigit Interval) ตามปกติแล้ว

เอกสารนี้เป็นเอกสารต้นฉบับที่จัดทำขึ้นเพื่อใช้ในการศึกษาและวิจัยเท่านั้น ไม่สามารถนำออกจำหน่ายหรือทำซ้ำโดยไม่ได้รับอนุญาตจากเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

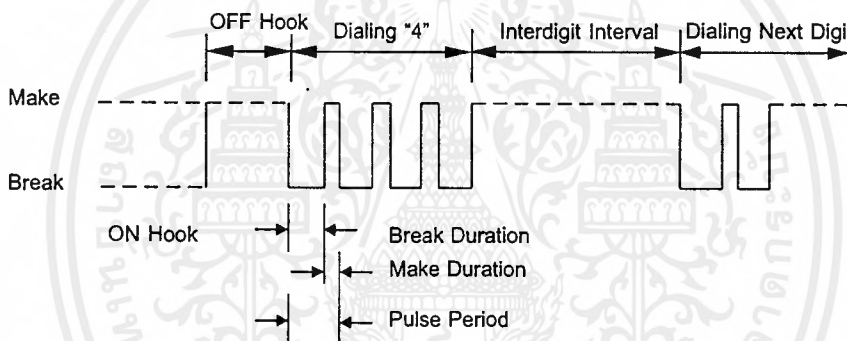
ความเร็วของกระแสอิมพัลส์จะใช้อยู่ 2 ค่า คือ 10 และ 20 IPS (Impulse per Second) ส่วนค่ามาตรฐานสำหรับอัตราส่วนการตัด-ต่อ จะมีค่าเท่ากับ 2:1 ซึ่งหมายความว่าหน้าสัมผัสจะต้องตัดวงจรเป็นเวลา 2 หน่วยเวลา และต้องต่อวงจรเป็นเวลา 1 หน่วยเวลา

ในกรณีที่ความเร็วของอิมพัลส์เป็น 10 IPS. ก็จะทำให้ค่าของคาบเวลาของพัลส์ เป็น 100 มิลลิวินาที นั่นคือ

ช่วงเวลาของการตัดวงจร = 100 มิลลิวินาที \times 2/3 = 66.6 มิลลิวินาที

ช่วงเวลาของการต่อวงจร = 100 มิลลิวินาที \times 1/3 = 33.3 มิลลิวินาที

ส่วนช่วงเวลาหยุดระหว่างเลขหมาย โดยทั่วไปมีค่าเป็น 700 มิลลิวินาที ก็อาจใช้ได้ในช่วงตั้งแต่ 600 มิลลิวินาที ถึง 900 มิลลิวินาที



รูปที่ 4.2 พัลส์ที่เกิดขึ้นเมื่อหมุนเลข 4

3. เปรียบเทียบเวลาการส่งเลขหมายแบบกดปุ่มและแบบหมุน

ระบบการส่งเลขหมายแบบกดปุ่ม เป็นการส่งแบบหมุน (พัลส์) 100 มิลลิวินาที คือ 100 มิลลิวินาที คือ มีสัญญาณ 50 มิลลิวินาที

ในขณะที่ระบบใช้เวลาในการส่งเลขหมาย 1 ตัว คือ 60 มิลลิวินาที สลับกับ 40 มิลลิวินาที รวมด้วยช่องว่างระหว่างเลขแต่ละตัว (Interdigit) 700 มิลลิวินาที

เครื่องมือและอุปกรณ์

1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย

- 1.1 ชุด Line Circuit 1 ชุด
- 1.2 ชุด Digit Receivers 1 ชุด

1.3 ชุด Switch Matrix

เอกสารนี้เป็นเอกสารประกอบการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้มีการใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1.4 ชุด Control Interface	1 ชุด
1.5 ชุด Tone Generator	1 ชุด
1.6 ชุด Power Supply	1 ชุด
2. เครื่องโทรศัพท์	8 เครื่อง
3. ออสซิลอสโคป 2 Channel พร้อมสายวัด	1 เครื่อง

การทดลองที่ 1 การรับเลขหมายแบบความถี่คู่

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ติดตั้งชุดฝึกหุ้มสายโทรศัพท์ และตรวจสอบให้เรียบร้อย
2. ต่อโทรศัพท์ทุกเครื่องเข้ากับชุด Line Circuit เลือกการใช้งานโทรศัพท์ให้ส่งสัญญาณเลขหมายแบบความถี่คู่
3. ตรวจสอบว่าชุด Tone Generator และชุด Line Circuit ให้ต่อกับชุด Power Supply ก่อนเปิดสวิทช์ชุด Power Supply
4. ต่อ Channel Y1 เข้ากับ Socket หมายเลข 10 ของชุดสวิทช์เมตริก
5. ยก Handset ของโทรศัพท์หมายเลข 10 รอจนได้ยินเสียงสัญญาณให้หมุน (Dial Tone) กดหมายเลขโทรศัพท์หลักแรก 1 สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้นในชุด Digit Receiver และวัดสัญญาณจากชุดสวิทช์เมตริก ที่หมายเลข 10 บันทึกผลลงตาราง
6. กดหมายเลขหลักที่สอง 5 วัดสัญญาณจากจุดทดสอบในชุดสวิทช์เมตริก สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้น บันทึกผลการทดลอง

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

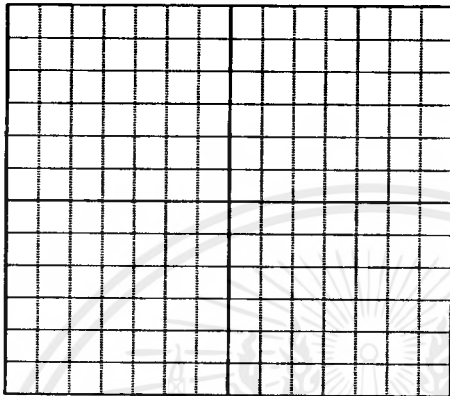
.....

.....

.....

หมายเลขที่กดหมายเลขแรก

ตารางที่ 4.1 บันทึกผลการทดลอง



Volts/DIV =

Time/DIV =

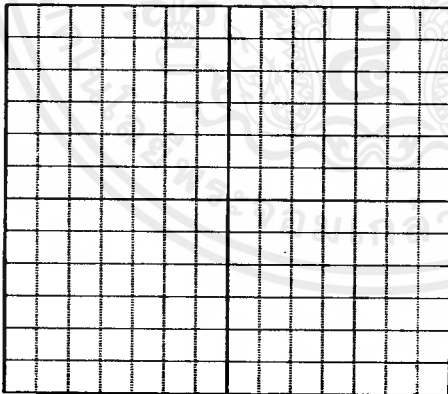
Frequency =

ลักษณะสัญญาณ.....

.....

หมายเลขที่กดหมายเลขที่สอง

ตารางที่ 4.2 บันทึกผลการทดลอง



Volts/DIV =

Time/DIV =

Frequency =

ลักษณะสัญญาณ.....

.....

การทดลองที่ 2 การส่งสัญญาณเลขหมายแบบพัลส์

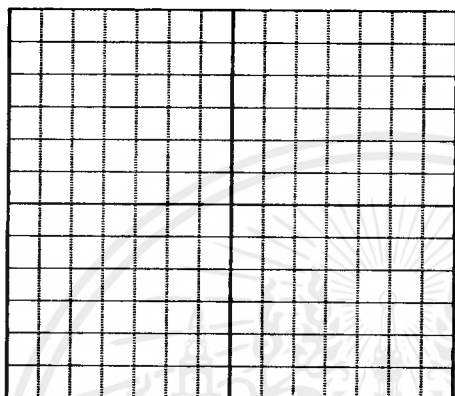
ลำดับขั้นตอนการทดลอง

1. ประกอบชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์
2. ต่อโทรศัพท์ทุกเครื่องเข้ากับ Socket ในชุด Line Circuit และเลือกการส่งสัญญาณเลขหมายแบบพัลส์
3. ต่อ Channel Y1 เข้ากับจุดทดสอบเลขหมายที่ 17 ในชุดสวิทช์เมตริก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ใดเห็นไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หมายเลขที่กดหมายเลขที่สอง

ตารางที่ 4.4 บันทึกผลการทดลอง



Volts/DIV =

Time/DIV =

Frequency =

ลักษณะสัญญาณ.....

.....

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

คำถามท้ายการทดลอง

1. จงอธิบายลักษณะของสัญญาณเลขหมายแบบความถี่คู่ และแบบพัลส์ พร้อมวาดรูปประกอบ
2. จงบอกข้อดีข้อเสียของการส่งสัญญาณเลขหมายแบบความถี่คู่ และแบบพัลส์

ใบงานที่ 5

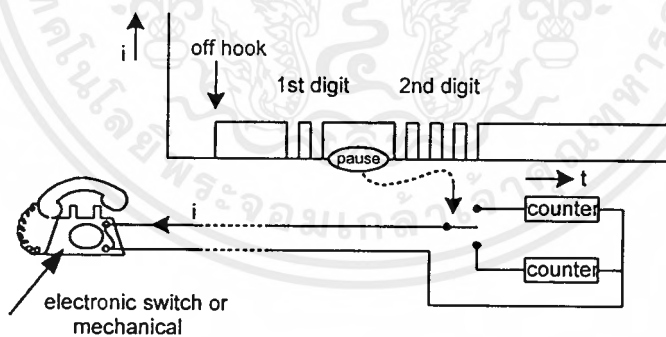
DIGIT RECEIVER

วัตถุประสงค์

1. นักศึกษาสามารถอธิบายความหมายของ Loop – disconnect Dialing ได้
2. นักศึกษาสามารถเข้าใจความหมายและประโยชน์ของ Inter – train pulse
3. นักศึกษาสามารถเข้าใจหลักการส่งสัญญาณเลขหมายโทรศัพท์

ทฤษฎีเบื้องต้น

วิธีที่ปฏิบัติที่ ผู้เรียกจะส่ง Digit นี้ ถูกเรียกว่าวิธี Loop – Disconnect Dialing โดยวิธีนี้แสดงดังในรูปที่ 1 จะมีแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง ปรากฏเมื่อผู้เรียกทำให้โทรศัพท์ Off – Hook และแรงดันไฟฟ้ากระแสตรงนี้จะถูกขัดจังหวะให้เป็นสัญญาณพัลส์ โดยจำนวนพัลส์ ที่ปรากฏจะเท่ากับค่าของแต่ละ Digit



รูปที่ 5.1 การรับพัลส์เลขหมาย

สำหรับ Digit ต่อไปสัญญาณช่วง Loop ที่อยู่ชั่วสุด หรือคาบเวลานี้จะต้องมีค่าเป็น 3 เท่าของสัญญาณพัลส์ คาบเวลาที่ต้องยาวกว่านี้เรียกว่า Inter – train Pulse การส่งสัญญาณด้วยวิธีนี้นิยมใช้กันมาก และได้นำมาใช้กับชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์นี้

ในชุดฝึกหัดสายโทรศัพท์นี้ หมายเลขโทรศัพท์ที่ใช้มี 2 Digit ในทางปฏิบัติแล้วชุดสายโทรศัพท์อัตโนมัติจะมีจำนวน Digit มากกว่านี้ ในชุดสายโทรศัพท์ จะมีบางสิ่งที่สามารถบอกได้ว่าเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตเห็นไปขอปรึกษาเรื่องการคำนวณว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เป็น trains of Pulse ซึ่งจะนำมาใช้ในการควบคุมขบวนการที่จะต่อ เรียกว่า Digit Receiver ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์นี้ประกอบด้วย Digit Receiver 2 ตัว (DR0 และ DR1) ซึ่งจะมีส่วนเกี่ยวข้องกับการต่อสวิตช์ สัญญาณลจิกจากที่หนึ่ง ถูกต่อส่งเข้าไปยัง Digit Receiver ทั้งสองแต่ไม่ใช่เวลาเดียวกัน โดยที่เวลาใดๆ ก็ตาม ก็จะถูกส่งเข้าไปที่ละ Digit Receiver เท่านั้น

ในการทดลองนี้เราจะสังเกตที่ Digit Receiver ว่ามีข้อมูลลจิกที่ไปกระทำต่อมันแต่ไม่ต้องสงสัยว่ามันทำงานอย่างไร (การควบคุมข้อมูลสัญญาณลจิกนี้ขึ้นอยู่กับสถานะที่ทำการเรียกแต่ละครั้ง ซึ่งเกี่ยวข้องกับโทรศัพท์ที่ใช้ในการเรียก) สำหรับในที่นี้ ลจิกจะถูกควบคุมโดยคอมพิวเตอร์

เครื่องมือและอุปกรณ์

1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย
 - 1.1 ชุด Line Circuit 1 ชุด
 - 1.2 ชุด Digit Receivers 1 ชุด
 - 1.3 ชุด Switch Matrix 1 ชุด
 - 1.4 ชุด Control Interface 1 ชุด
 - 1.5 ชุด Tone Generator 1 ชุด
 - 1.6 ชุด Power Supply 1 ชุด
2. เครื่องโทรศัพท์ 8 เครื่อง

การทดลองที่ 1 การทำงานของ Digit Receiver

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ต่อโทรศัพท์ทุกเครื่องเข้ากับ Socket ของชุด Line Circuit
2. เลือกการส่งสัญญาณเลขหมายแบบพัลส์ กับ โทรศัพท์ทุกเครื่อง
3. บันทึกผลลงตาราง 1 โดยที่แต่ละหลักจะกำหนดสถานะการทำงานในสถานะที่แตกต่างกัน แต่ละแถวจะใช้สำหรับบอกถึงความแตกต่างที่ใช้ในชุด Digit Receiver ข้อมูลที่ใช้สำหรับกรณี Loop Signal นี้ให้ดูที่ Loop ของผู้เรียก ตารางการทดลองนี้ 1 หลัก ต่อ 1 ครั้ง โดยที่จะอ้างอิงกับ Digit Receiver ตัวบน การใส่ข้อมูลแต่ละครั้ง ให้ใช้ 1 แทนสถานะการติดของ LED และ 0 แทนสถานะการดับของ LED ในกรณีช่อง Stored Value ให้ใส่หมายเลขของอุปกรณ์โทรศัพท์ที่ใช้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4. เริ่มบันทึกผลการทดลอง กรณีที่โทรศัพท์ทุกเครื่องวางอยู่เฉยๆ บันทึกผล
5. หลังจากยกหูโทรศัพท์ (ที่ไม่ใช่เครื่องหมายเลข 17) ให้อยู่ในสถานะ Off – Hook บันทึกผลลงตารางการทดลอง
6. หลังจากกดหมายเลขหมาย เลข “1” ถูกหมุนผ่านไปชั่วขณะหนึ่ง บันทึกผลลงตารางการทดลอง
7. หลังจากการเรียกได้รับการตอบรับ บันทึกผลลงตารางการทดลอง
8. หลังจากการเรียกสำเร็จเรียบร้อย (ทั้ง 2 เครื่องวางหู) บันทึกผลลงตารางผลการทดลอง

ตารางที่ 5.1 บันทึกผลการทดลอง

INDICTOR LAMP	CALL STAGE					
	Idle	Off-hook	1st digit	2nd digit	Answer	Clear
LOOP SIGNALS						
Acess						
Clarer						
Inter - Train Pulse Detector						
Counter Left-hand						
Right-hand						
Counter Left-hand						
Stored Value Left-hand						
Right-hand						

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การทดลองที่ 2 The Inter – train Pulse

ลำดับขั้นการทดลอง

1. วางหูโทรศัพท์ทุกเครื่องให้สนิท
2. ยกหูโทรศัพท์ เครื่องหมายเลข 10 ให้อยู่ในสถานะ Off – Hook และสังเกตดูที่ Access Lamp ขณะที่ทำการกดหมายเลข 99 บันทึกผลการทดลอง
3. วางหูโทรศัพท์แล้วทำการทดสอบอีกครั้ง แต่ครั้งนี้ให้พิจารณาที่ Inter – Train Pulse Detector Lamp บันทึกผลการทดลอง
4. วางหูโทรศัพท์ลงอีกครั้ง และทำการทดสอบอีก ครั้งนี้ให้สังเกตความสัมพันธ์ระหว่าง Inter – Train Pulse Detector Lamp และที่ Counter ของทั้ง 2 Digit บันทึกผลการทดลอง

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

การทดลองที่ 3 การทำงานที่ไม่ปกติ

เป็นสิ่งจำเป็นที่ความสัมพันธ์ ระหว่างคาบเวลา ระหว่างพัลส์ และ Inter – train Pulse นั้นจะต้องถูกต้อง ต่อไปจะแสดงให้เห็นว่า อะไรจะเกิดขึ้นเมื่อความสัมพันธ์นี้ไม่ถูกต้อง ช่วงระหว่างคาบเวลา ของ Inter – train Pulse สามารถเปลี่ยนได้ โดยในชุด Digit Receiver แต่ละชุดได้กำหนดตำแหน่ง ให้เลือกไว้ 3 ตำแหน่ง โดยการเลือกสวิตช์ Pulse duration

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ปรับตำแหน่งสวิตช์ของ Digit. receiver ตัวบนไว้ที่ 30 mS โทรศัพท์ทุกเครื่องยัง On – Hook
2. ยก Handset ของโทรศัพท์เครื่องใดเครื่องหนึ่งให้ Off – Hook แล้วหมุนหมายเลข 9 ตัวเดียวก่อน ให้สังเกตว่ามีอะไรเกิดขึ้นบ้าง และเลขหมายที่แสดงผลที่ Counter เป็นอย่างไร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. เนื่องจากว่า Inter – train Pulse ถูกตั้งไว้ในช่วงสั้นๆ มันจึงคิดว่าช่วงระหว่างแต่ละพัลส์คือ Inter – train Pulse ทำการทดลองซ้ำอีกครั้ง แต่ให้หมายเลขหมายอื่นแทน
4. ปรับสวิทช์ของ Digit Receiver ดับบนไว้ที่ 1000 mS ยก Handset ของโทรศัพท์เครื่องใดเครื่องหนึ่งแล้วหมุนหมายเลขทั้ง 2 Digit อย่างรวดเร็ว ให้สังเกตการเปลี่ยนแปลง และการแสดงผลที่ Counter
5. ทำการทดลองซ้ำจนกระทั่งเกิดการเปลี่ยนแปลง บันทึกผลการทดลอง

บันทึกผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

การทดลองที่ 4 การรับสัญญาณของ Digit Receiver

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ในการทดลองนี้กำหนดให้ใช้โทรศัพท์ 3 เครื่องโดยใช้เครื่องหมายเลข 10, 11 และ 12 ส่วนเครื่องอื่นๆ ให้วางหูให้สนิท
2. พิจารณาตารางที่ 1 โดยทำการทดลองให้โทรศัพท์ทั้ง 3 เครื่องอยู่ในสถานะ On/Off – Hook ตามที่ตารางกำหนด และบันทึกผล ที่เกิดขึ้นลงในช่องทางขวามือ โดยที่โทรศัพท์ทั้ง 3 เครื่องจะต่อเข้ากับ Digit Receiver ถ้าไม่ได้ต่อเข้ากับ Digit Receiver ให้ใส่ “0” ถ้าเครื่องใดต่อเข้ากับ Digit Receiver ชุดใดก็ให้ใส่หมายเลขโทรศัพท์ของเครื่องนั้นลงในช่องนั้น

ตารางที่ 5.1 บันทึกผลการทดลอง

Telephone On/off-hook			Digit Receiver Accessed	
1st	2nd	3rd	DR 0	DR 1
on	on	on		
off	on	on		
off	off	on		
on	off	on		
on	off	on		
on	off	off		
off	off	off		
off	on	off		
on	on	on		

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คำถามท้ายการทดลอง

1. กรณีใดที่ทำให้ LED แสดงสถานะ “Clear Detector” ของ Digit Receiver ติดสว่าง
2. จงอธิบายว่า Digit Receiver มีการกำหนดเลือกสายอย่างไร



ใบงานที่ 6

SWITCH MATRIX

วัตถุประสงค์

1. เข้าใจการทำงานของ Switch Matrix ในชุมสายโทรศัพท์
2. เข้าใจความสัมพันธ์ของ Junctors กับการต่อใช้งานกับโทรศัพท์ และวงจรผลิตความถี่เสียง (Tone Generator)

ทฤษฎีเบื้องต้น

ระบบชุมสายโทรศัพท์สมัยแรกๆ ในการต่อโทรศัพท์เข้ากันจะต้องใช้สวิตช์จำนวนมาก ซึ่งในความเป็นจริงแล้วโทรศัพท์จะใช้งานติดต่อกันจริง มีโทรศัพท์เพียงไม่กี่เครื่องเท่านั้นของโทรศัพท์ทั้งหมด ถึงแม้จะเป็นจำนวนไม่กี่เครื่องทางชุมสายโทรศัพท์ก็จะต้องทำการติดตั้งให้เพียงพอกับความต้องการ ในการที่จะติดต่อกันในเวลาเดียวกัน และจะต้องทำให้โทรศัพท์แต่ละเครื่องติดต่อกันด้วย Switch Matrix เป็นชุดที่สร้างขึ้นมาเพื่อลดจำนวนสวิตช์ลง โดยที่ความสามารถและประสิทธิภาพในการต่อโทรศัพท์ให้กับผู้ใช้ได้เหมือนเดิม

Switch Matrix คือการกำหนด Junctors เพื่อใช้งาน ซึ่งเป็นทางผ่านของเสียงพูดและสัญญาณ การสร้างสัญญาณของเสียงพูด อุปกรณ์ที่ต้องใช้ในการต่อระหว่างโทรศัพท์กับชุมสายโทรศัพท์ นั้นเป็นสิ่งจำเป็นในการส่งสัญญาณอย่างยิ่ง อุปกรณ์เหล่านี้ถูกระบุเรียกว่า Junctors เป็นจตุรรวมของสวิตช์ในลักษณะที่เป็นแบบ Matrix คือสวิตช์ที่ถูกต่อร่วมกันอยู่ในลักษณะเป็นแถวที่จะใช้ร่วมกัน ในการทดลองนี้จะรู้จักกับ Switch Matrix ที่ใช้งาน และ Junctors ใช้กับขบวนการเรียก และทำหน้าที่ระหว่างโทรศัพท์กับ Tone Generator อย่างไร

เครื่องมือและอุปกรณ์

1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสาย โทรศัพท์ ประกอบด้วย
 - 1.1 ชุด Line Circuit 1 ชุด
 - 1.2 ชุด Digit Receivers 1 ชุด
 - 1.3 ชุด Switch Matrix 1 ชุด
 - 1.4 ชุด Control Interface 1 ชุด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 1.5 ชุด Tone Generator 1 ชุด
- 1.6 ชุด Power Supply 1 ชุด
- 2. เครื่องโทรศัพท์ 8 เครื่อง

การทดลองที่ 1 การสร้าง Junctors ที่ใช้เป็นเส้นทางของเสียง

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ทำการติดตั้งชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์
2. ต่อโทรศัพท์ทั้ง 6 เครื่องเข้ากับ Socket “0” ถึง “5” ในชุด Line Circuit
3. เปิดสวิทช์ของแหล่งจ่ายไฟทั้ง 2 ชุด ที่สวิทช์จะมีแสงสว่างเกิดขึ้นตรวจสอบที่ชุด Digit Receiver ว่ามี LED ติดที่ Clear detector และ Counter ทั้ง 2 ชุดเป็น “00”
4. ทำให้โทรศัพท์ทุกเครื่อง On – Hook
5. ยกโทรศัพท์เครื่องใดเครื่องหนึ่งให้ Off – Hook และบันทึกผลของ LED ในชุด Switch Matrix ว่ามีดวงใดที่ติด
6. หมุนเลขหมายของ Digit แรก และบันทึกผลของ LED ใดที่ติด
7. ทำการทดลองจนครบทุกเครื่อง ผลของสวิทช์ใน Matrix บอกให้รู้ว่า Junctors ถูกใช้ในการเรียกโทรศัพท์ และประกอบกับการติดต่อสวิทช์ของ Dial Tone ด้วย

ตารางที่ 6.1 บันทึกผลการทดลอง

	DTMF	RT	NU	DT	0	1	2	3	4	5	6	7
Off-Hook												
1st digit												

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การทดลองที่ 2 การทำงานของสวิทช์เมตริกซ์

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ติดตั้งชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์และต่อโทรศัพท์ทุกเครื่องเข้ากับ Socket ในชุด Line Circuit
2. ให้ทำการเรียก และบันทึกผลลงตารางที่ 2 ให้บันทึกการทำงานของ Junctors แต่ละสถานะที่สัมพันธ์กัน โดยที่ชุด Switch Matrix

ตารางที่ 6.2 บันทึกผลการทดลอง

CALL STAGE	CALL STATUS				INDICATOR
	Successful	Req'd.Line Buy	No.Unobtainable		
Caller Line Off-hook					
					Caller's Junctor
					EN Calling Line
					Tone
					EN Req'd.Line
1'st Digit Dialed					
					Caller's Junctor
					EN Calling Line
					Tone
					EN Req'd.Line
2nd Digit Dialed					
					Caller's Junctor
					EN Calling Line
					Tone
					EN Req'd.Line
2nd Digit Dialed					
		*	**	***	Caller's Junctor
					EN Calling Line
					Tone
		NOT APPLICABLE		NOT APPLICABLE	EN Req'd.Line
Req'd.Line Off-hook (conversation state)					
					Caller's Junctor
					EN Calling Line
					Tone
					EN Req'd.Line
Req'd.Line Off-hook (idle)					
					Caller's Junctor
					EN Calling Line
					Tone
					EN Req'd.Line

การทดลองที่ 3 การทำงานของสวิทช์เมตริกซ์

ลำดับขั้นการทดลอง

1. ให้อ่าง Handset ของโทรศัพท์ของทุกเครื่อง Off – Hook
2. ให้โทรศัพท์เครื่องหมายเลขที่ 10 ติดต่อกับโทรศัพท์เครื่องหมายเลขที่ 14 และเครื่องหมายเลขที่ 12 ติดต่อกับโทรศัพท์เครื่องหมายเลขที่ 15 และให้คงสภาวะ Off – Hook ไว้
3. ยก Handset โทรศัพท์อีกเครื่อง มีการเปลี่ยนแปลงอะไรเกิดขึ้น บันทึกผล

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

การทดลองที่ 4 Application of Tones

1. เริ่มต้นด้วยโทรศัพท์ทุกเครื่อง On – Hook
2. ยก Handset ขึ้น 3 เครื่อง แล้วให้ฟังเสียงว่ามีสัญญาณอะไร และสังเกตที่ชุด Switch Matrix ว่ามีสัญญาณอะไรเกิดขึ้นบันทึกผลการทดลอง

บันทึกผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

คำถามท้ายการทดลอง

1. Switch Matrix ทำหน้าที่อะไร ในระบบชุมสายโทรศัพท์ จงอธิบาย
2. จงอธิบาย ความหมายของ Junctor 0, Junctor 1 และ Junctor 2 ในชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์
นี้ว่าแต่ละ Junctors ทำหน้าที่อะไร
3. ถ้าโทรศัพท์กำลังรับสัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง (Engaged Tone) และมี Junctors ที่ว่าง
ขึ้นมาจะมีอะไรเกิดขึ้น
4. ถ้ามีโทรศัพท์หมายเลข 11 และหมายเลข 15 ได้รับสัญญาณบอกช่องทางไม่ว่าง
(Engaged Tone) เมื่อมี Junctors ว่างเกิดขึ้น โทรศัพท์เครื่องใดจะได้ต่อกับ Junctors
ก่อน

ใบงานที่ 7

DISPLAY FORMAT

วัตถุประสงค์

1. นักศึกษาสามารถเข้าใจการแสดงผลที่จอภาพ
2. นักศึกษาเข้าใจข้อมูลที่เก็บในคอมพิวเตอร์เกี่ยวข้องกับ ในส่วนอื่นของระบบโทรศัพท์
3. นักศึกษาเข้าใจการทำงานของคอมพิวเตอร์ เพื่อใช้ในการควบคุมการทำงานของชุมสายโทรศัพท์

ทฤษฎีเบื้องต้น

ความสำคัญของคอมพิวเตอร์เป็นอุปกรณ์ที่จัดไว้เพื่อให้เกิดความง่าย และสะดวกที่จะทำ ให้ทำได้ คอมพิวเตอร์สามารถแสดงถึงส่วนที่ยากซับซ้อน และแสดงว่าเกิดอะไรขึ้นในระบบ ขณะนั้น ในการทดลองนี้เป็นการแสดงผลที่จอภาพของคอมพิวเตอร์อย่างชัดเจน และติดตามดูว่า ขณะนี้คอมพิวเตอร์กำลังทำอะไร และคอมพิวเตอร์นี้ไปเกี่ยวข้องกับระบบการทำงานอย่างไร และ ให้คิดเปรียบเทียบกับระบบที่มนุษย์เราใช้งานอยู่ในปัจจุบัน กับการทดลองนี้

เครื่องมือและอุปกรณ์

1. อุปกรณ์ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย

1.1 ชุด Line Circuit	1 ชุด
1.2 ชุด Digit Receivers	1 ชุด
1.3 ชุด Switch Matrix	1 ชุด
1.4 ชุด Control Interface	1 ชุด
1.5 ชุด Tone Generator	1 ชุด
1.6 ชุด Power Supply	1 ชุด
2. เครื่องโทรศัพท์

การทดลองที่ 1 ขั้นตอนการเรียก Progress of a Call

1. ติดตั้งชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์
2. ต่อโทรศัพท์เข้ากับ Socket “0” ถึง “5” ของชุด Line Circuit
3. เปิดสวิตช์ของแหล่งจ่ายไฟทั้ง 2 ชุด ที่สวิตช์จะมีแสงสว่างเกิดขึ้นตรวจสอบที่ชุด Digit Receiver ว่ามีหลอดไฟติดที่ Clear Detector และที่ Counter ทั้ง 2 ชุดเป็น “00”
4. ยก Handset ของโทรศัพท์ขึ้น และสังเกตว่ามีอะไรเปลี่ยนแปลงที่หน้าจอภาพ เราสามารถวาง Handset แล้วยกขึ้นมาอีกครั้งก็ได้ จนแน่ใจว่าเกิดอะไรขึ้น
5. วาง Handset ลงและทดลองกับเครื่อง อื่นๆ ดูบ้าง สังเกตการเปลี่ยนแปลงที่เกิดขึ้น และบันทึกผลการทดลอง
6. เริ่มทำการเรียกหมายเลข 2 หลัก อย่างต่อเนื่องดูที่คอลัมน์ ผู้เรียก (Caller) และผู้ถูกเรียก (Required) เพื่อดูการทำงานแต่ละขั้นตอนของกระบวนการเรียก
7. ทำการต่อโทรศัพท์ 2 เครื่องเพื่อสนทนากันและทำการบันทึกผลที่เกิดขึ้นบนจอภาพทุกขั้นตอน
8. ขั้นสุดท้ายต่อโทรศัพท์ 4 เครื่องให้สนทนากัน 2 คู่แล้วยก Handset ของเครื่องที่ 5 บันทึกผล โดยดูข้อมูลที่ปรากฏบนจอภาพ

หมายเหตุ จะต้องสังเกตเกี่ยวกับสิ่งที่แสดงบน Off – Hook Map, Busy Line Map และ Alerting Map

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

ตารางที่ 7.1 บันทึกผลการทดลอง

		STGES IN THE CALL PROCESS (C = CALL;R = REQUIRD LINE)				
		Off Hook C	1st digit C	2nd digit C	Alert R	Conversation C R
DIRECTORY NOS						
EQUIPMENT NOS						
OFF - HOOK MAP						
BUSY LINE MAP						
SWITCH	J0					
MAP	J1					
	JE					
TONES						
JUNC. STATE						
CALLING LINE						
CALLING STATE						
FIRT STATE						
SECOND DIGIT						
REQUIRED LINE						
ALERTING MAP						
CONGEST'N MAP						

การทดลองที่ 2 The Call State

ลำดับขั้นการทดลอง

1. พิจารณาจากตารางบันทึกผล ว่ามีการบันทึกอยู่ 2 ช่อง แต่ละช่องคือ Junctor ดังตารางที่ 2 เริ่มทำการบันทึกโดยในขณะที่ระบบอยู่เลขๆ ตารางบันทึกการเรียกจะแสดงผลบนพื้นที่ว่างเปล่า (Blank) ซึ่งอยู่ใต้หัวข้อ Junctor 0 และ Junctor 1 ดังการแสดงรายละเอียดทางด้านซ้าย ให้บันทึกผลที่เกิดขึ้น ที่เกี่ยวข้องกับกรเรียก (Call State) จะใช้ทับศัพท์คำว่า Call State
2. ทำการบันทึกหมายเลขที่ปรากฏในตารางขณะที่การเรียกโทรศัพท์ขณะวางหู (On - Hook)
3. ทำการบันทึกหมายเลขที่ปรากฏในตารางเมื่อมีการรับเลขหมายหลัก (Digit) แรกแล้ว
4. ทำการบันทึกเลขหมายที่ปรากฏในตารางเมื่อมีการรับเลขหมายหลัก (Digit) ที่สองแล้ว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 7.2 บันทึกการเรียก

JUNC. STATE 0	JUNCTOR 0	JUNCTOR 1
CALLING LINE		
CALL STATE		
FIRST DIGIT		
REQUIRED LINE		

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

การทดลองที่ 3 Switch Matrix Control

ทำการเรียกโทรศัพท์ หนึ่งหรือสองคู่สาย สังเกตความสัมพันธ์ระหว่าง LED ที่ติดบนชุด

Switch Matrix และการแสดงผลที่จอภาพ

ผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้เฉพาะเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ทำไปใช้ในประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 7.3 Switch Map

Tel.	0	1	2	3	4	5	6	7
EN								
JO								
JI								
EN/EET								
Tones								
Alerting								

สรุปผลการทดลอง

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

คำถามท้ายการทดลอง

1. จงอธิบายความสัมพันธ์ระหว่างการส่งเลขหมายของโทรศัพท์ที่ผู้เรียกและการรับเลขหมายของชุมสายโทรศัพท์
2. สำนักงาน 2 แห่งต้องการเปลี่ยนสำนักงานกันแต่ ต้องการที่จะใช้หมายเลขโทรศัพท์เดิมในระบบชุมสายโทรศัพท์สามารถที่จะทำได้หรือไม่ ถ้าทำได้ต้องทำอะไรบ้าง
3. จงอธิบายการสร้างเส้นทางการสนทนาของชุมสายโทรศัพท์ ที่ทำการแบ่งเป็น Junctor จงอธิบายความหมายของแต่ละ Junctor ในชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ว่าแต่ละ Junctor มีการทำงานอย่างไร



ภาคผนวก จ
รายละเอียดและคุณสมบัติของอุปกรณ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

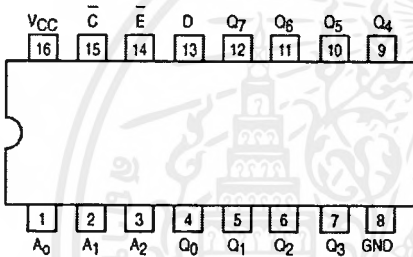


8-BIT ADDRESSABLE LATCH

The SN54/74LS259 is a high-speed 8-Bit Addressable Latch designed for general purpose storage applications in digital systems. It is a multifunctional device capable of storing single line data in eight addressable latches, and also a 1-of-8 decoder and demultiplexer with active HIGH outputs. The device also incorporates an active LOW common Clear for resetting all latches, as well as, an active LOW Enable.

- Serial-to-Parallel Conversion
- Eight Bits of Storage With Output of Each Bit Available
- Random (Addressable) Data Entry
- Active High Demultiplexing or Decoding Capability
- Easily Expandable
- Common Clear

CONNECTION DIAGRAM DIP (TOP VIEW)



PIN NAMES

- A₀, A₁, A₂** Address Inputs
- D** Data Input
- E** Enable (Active LOW) Input
- C** Clear (Active LOW) Input
- Q₀ to Q₇** Parallel Latch Outputs (Note b)

LOADING (Note a)

	HIGH	LOW
A ₀ , A ₁ , A ₂	0.5 U.L.	0.25 U.L.
D	0.5 U.L.	0.25 U.L.
E	1.0 U.L.	0.5 U.L.
C	0.5 U.L.	0.25 U.L.
Q ₀ to Q ₇	10 U.L.	5 (2.5) U.L.

NOTES:

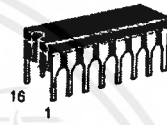
- a) 1 TTL Unit Load (U.L.) = 40 μ A HIGH/1.6 mA LOW.
- b) The Output LOW drive factor is 2.5 U.L. for Military (54) and 5 U.L. for Commercial (74) Temperature Ranges.

GUARANTEED OPERATING RANGES

Symbol	Parameter		Min	Typ	Max	Unit
V _{CC}	Supply Voltage	54 74	4.5 4.75	5.0 5.0	5.5 5.25	V
T _A	Operating Ambient Temperature Range	54 74	-55 0	25 25	125 70	°C
I _{OH}	Output Current — High	54, 74			-0.4	mA
I _{OL}	Output Current — Low	54 74			4.0 8.0	mA

SN54/74LS259

8-BIT ADDRESSABLE LATCH LOW POWER SCHOTTKY



**J SUFFIX
CERAMIC
CASE 620-09**



**N SUFFIX
PLASTIC
CASE 648-08**



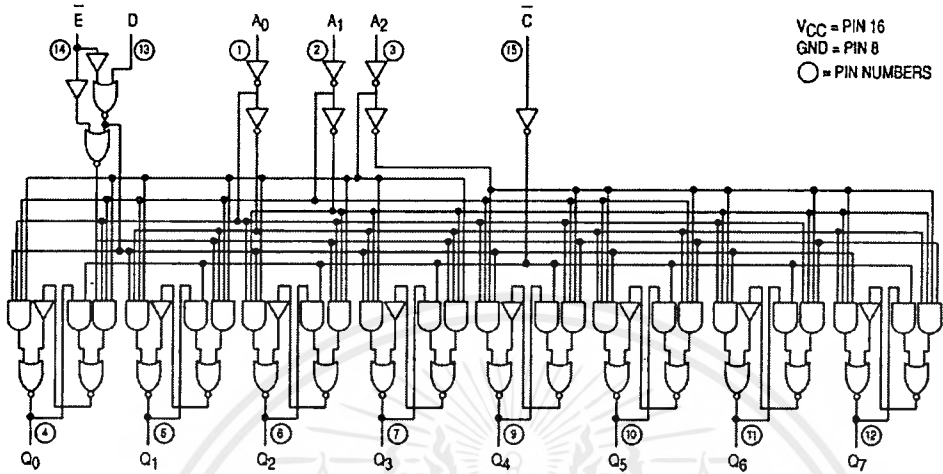
**D SUFFIX
SOIC
CASE 751B-03**

ORDERING INFORMATION

- SN54LSXXXJ Ceramic
- SN74LSXXXN Plastic
- SN74LSXXXD SOIC

SN54/74LS259

LOGIC DIAGRAM



V_{CC} = PIN 16
 GND = PIN 8
 ○ = PIN NUMBERS

FUNCTIONAL DESCRIPTION

The SN54/74LS259 has four modes of operation as shown in the mode selection table. In the addressable latch mode, data on the Data line (D) is written into the addressed latch. The addressed latch will follow the data input with all non-addressed latches remaining in their previous states. In the memory mode, all latches remain in their previous state and are unaffected by the Data or Address inputs.

addressed output will follow the state of the D input with all other inputs in the LOW state. In the clear mode all outputs are LOW and unaffected by the address and data inputs.

When operating the SN54/74LS259 as an addressable latch, changing more than one bit of the address could impose a transient wrong address. Therefore, this should only be done while in the memory mode.

In the one-of-eight decoding or demultiplexing mode, the

The truth table below summarizes the operations.

MODE SELECTION

E	C	MODE
L	H	Addressable Latch
H	H	Memory
L	L	Active HIGH Eight-Channel Demultiplexer
H	L	Clear

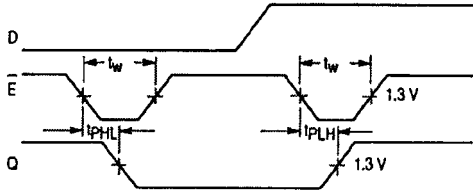
TRUTH TABLE
 PRESENT OUTPUT STATES

C	E	D	A ₀	A ₁	A ₂	Q ₀	Q ₁	Q ₂	Q ₃	Q ₄	Q ₅	Q ₆	Q ₇	MODE
L	H	X	X	X	X	L	L	L	L	L	L	L	L	Clear Demultiplex
L	L	L	L	L	L	L	L	L	L	L	L	L	L	
L	L	H	L	L	L	H	L	L	L	L	L	L	L	
L	L	L	H	L	L	L	L	L	L	L	L	L	L	
L	L	H	H	L	L	L	H	L	L	L	L	L	L	
L	L	L	L	H	L	L	L	L	L	L	L	L	L	
L	L	L	L	L	H	L	L	L	L	L	L	L	L	
L	L	L	L	L	H	L	L	L	L	L	L	L	H	
H	H	X	X	X	X	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Memory
H	L	L	L	L	L	L	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Addressable Latch
H	L	H	L	L	L	H	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	
H	L	L	H	L	L	Q _{N-1}	L	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	
H	L	H	H	L	L	Q _{N-1}	H	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	
H	L	L	H	H	H	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Addressable Latch
H	L	H	H	H	H	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	Q _{N-1}	

X = Don't Care Condition
 L = LOW Voltage Level
 H = HIGH Voltage Level
 Q_{N-1} = Previous Output State

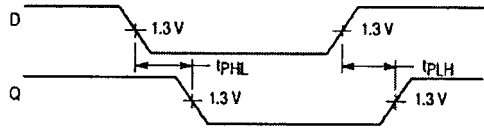
SN54/74LS259

AC WAVEFORMS



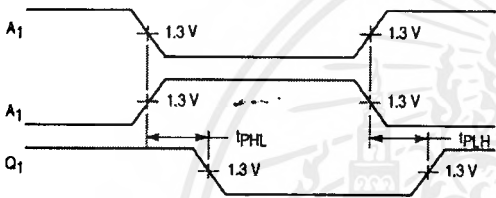
OTHER CONDITIONS: $\bar{C} = H, A = \text{STABLE}$

Figure 1. Turn-on and Turn-off Delays, Enable To Output and Enable Pulse Width



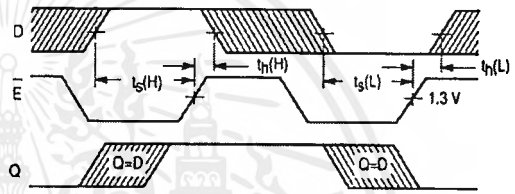
OTHER CONDITIONS: $\bar{E} = L, \bar{C} = H, A = \text{STABLE}$

Figure 2. Turn-on and Turn-off Delays, Data to Output



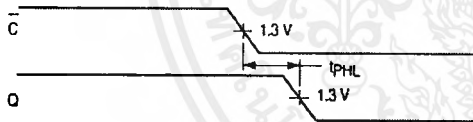
OTHER CONDITIONS: $\bar{E} = L, \bar{C} = L, D = H$

Figure 3. Turn-on and Turn-off Delays, Address to Output



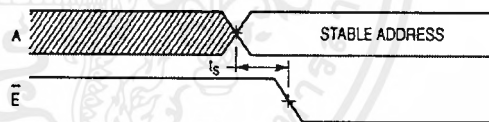
OTHER CONDITIONS: $\bar{C} = H, A = \text{STABLE}$

Figure 4. Setup and Hold Time, Data to Enable



OTHER CONDITIONS: $\bar{E} = H$

Figure 5. Turn-on Delay, Clear to Output



OTHER CONDITIONS: $\bar{C} = H$

Figure 6. Setup Time, Address to Enable (See Notes 1 and 2)

NOTES:

1. The Address to Enable Setup Time is the time before the HIGH-to-LOW Enable transition that the Address must be stable so that the correct latch is addressed and the other latches are not affected.
2. The shaded areas indicate when the inputs are permitted to change for predictable output performance.

SN54/74LS259

DC CHARACTERISTICS OVER OPERATING TEMPERATURE RANGE (unless otherwise specified)

Symbol	Parameter	Limits			Unit	Test Conditions
		Min	Typ	Max		
V _{IH}	Input HIGH Voltage	2.0			V	Guaranteed Input HIGH Voltage for All Inputs
V _{IL}	Input LOW Voltage	54		0.7	V	Guaranteed Input LOW Voltage for All Inputs
		74		0.8		
V _{IK}	Input Clamp Diode Voltage		-0.65	-1.5	V	V _{CC} = MIN, I _{IN} = -18 mA
V _{OH}	Output HIGH Voltage	54	2.5	3.5	V	V _{CC} = MIN, I _{OH} = MAX, V _{IN} = V _{IH} or V _{IL} per Truth Table
		74	2.7	3.5	V	
V _{OL}	Output LOW Voltage	54, 74	0.25	0.4	V	I _{OL} = 4.0 mA, V _{CC} = V _{CC} MIN, V _{IN} = V _{IL} or V _{IH} per Truth Table
		74	0.35	0.5	V	I _{OL} = 8.0 mA
I _{IH}	Input HIGH Current			20	μA	V _{CC} = MAX, V _{IN} = 2.7 V
				0.1	mA	V _{CC} = MAX, V _{IN} = 7.0 V
I _{IL}	Input LOW Current			-0.4	mA	V _{CC} = MAX, V _{IN} = 0.4 V
I _{OS}	Short Circuit Current (Note 1)	-20		-100	mA	V _{CC} = MAX
I _{CC}	Power Supply Current			36	mA	V _{CC} = MAX

Note 1: Not more than one output should be shorted at a time, nor for more than 1 second.

AC CHARACTERISTICS (T_A = 25°C, V_{CC} = 5.0 V)

Symbol	Parameter	Limits			Unit	Test Conditions
		Min	Typ	Max		
t _{PLH}	Turn-Off Delay, Enable to Output		22	35	ns	C _L = 15 pF
t _{PHL}	Turn-On Delay, Enable to Output		15	24	ns	
t _{PLH}	Turn-Off Delay, Data to Output		20	32	ns	
t _{PHL}	Turn-On Delay, Data to Output		13	21	ns	
t _{PLH}	Turn-Off Delay, Address to Output		24	38	ns	
t _{PHL}	Turn-On Delay, Address to Output		18	29	ns	
t _{PHL}	Turn-On Delay, Clear to Output		17	27	ns	

AC SET-UP REQUIREMENTS (T_A = 25°C, V_{CC} = 5.0 V)

Symbol	Parameter	Limits			Unit
		Min	Typ	Max	
t _s	Input Setup Time	20			ns
t _w	Pulse Width, Clear or Enable	15			ns
t _h	Hold Time, Data	5.0			ns
t _h	Hold Time, Address	20			ns

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

INTEGRATED CIRCUITS**DATA SHEET**

For a complete data sheet, please also download:

- The IC04 LOCMOS HE4000B Logic Family Specifications HEF, HEC
- The IC04 LOCMOS HE4000B Logic Package Outlines/Information HEF, HEC

HEF4017B
MSI
 5-stage Johnson counter

Product specification
 File under Integrated Circuits, IC04

January 1995

5-stage Johnson counter

HEF4017B
MSI

DESCRIPTION

The HEF4017B is a 5-stage Johnson decade counter with ten spike-free decoded active HIGH outputs (O_0 to O_9), an active LOW output from the most significant flip-flop (\overline{O}_{5-9}), active HIGH and active LOW clock inputs (CP_0 , \overline{CP}_1) and an overriding asynchronous master reset input (MR).

The counter is advanced by either a LOW to HIGH transition at CP_0 while \overline{CP}_1 is LOW or a HIGH to LOW transition at \overline{CP}_1 while CP_0 is HIGH (see also function table).

When cascading counters, the \overline{O}_{5-9} output, which is LOW while the counter is in states 5, 6, 7, 8 and 9, can be used to drive the CP_0 input of the next counter.

A HIGH on MR resets the counter to zero ($O_0 = \overline{O}_{5-9} = \text{HIGH}$; O_1 to $O_9 = \text{LOW}$) independent of the clock inputs (CP_0 , \overline{CP}_1).

Automatic code correction of the counter is provided by an internal circuit: following any illegal code the counter returns to a proper counting mode within 11 clock pulses.

Schmitt-trigger action in the clock input makes the circuit highly tolerant to slower clock rise and fall times.

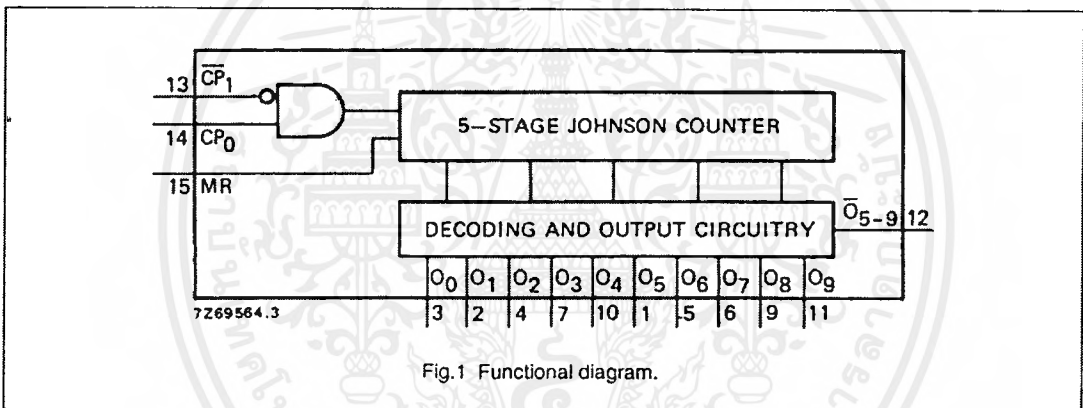


Fig.1 Functional diagram.

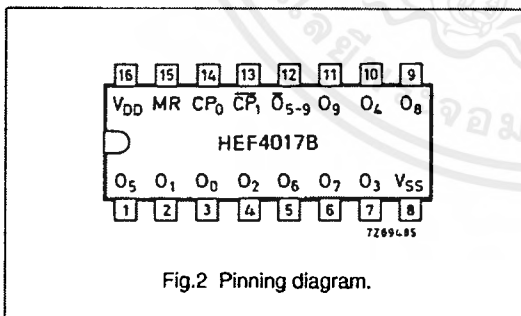


Fig.2 Pinning diagram.

PINNING

- CP_0 clock input (LOW to HIGH triggered)
- \overline{CP}_1 clock input (HIGH to LOW triggered)
- MR master reset input
- O_0 to O_9 decoded outputs
- \overline{O}_{5-9} carry output (active LOW)

FAMILY DATA, I_{DD} LIMITS category MSI

See Family Specifications

- HEF4017BP(N): 16-lead DIL; plastic (SOT38-1)
- HEF4017BD(F): 16-lead DIL; ceramic (cerdip) (SOT74)
- HEF4017BT(D): 16-lead SO; plastic (SOT109-1)
- (): Package Designator North America

5-stage Johnson counter

HEF4017B
MSI

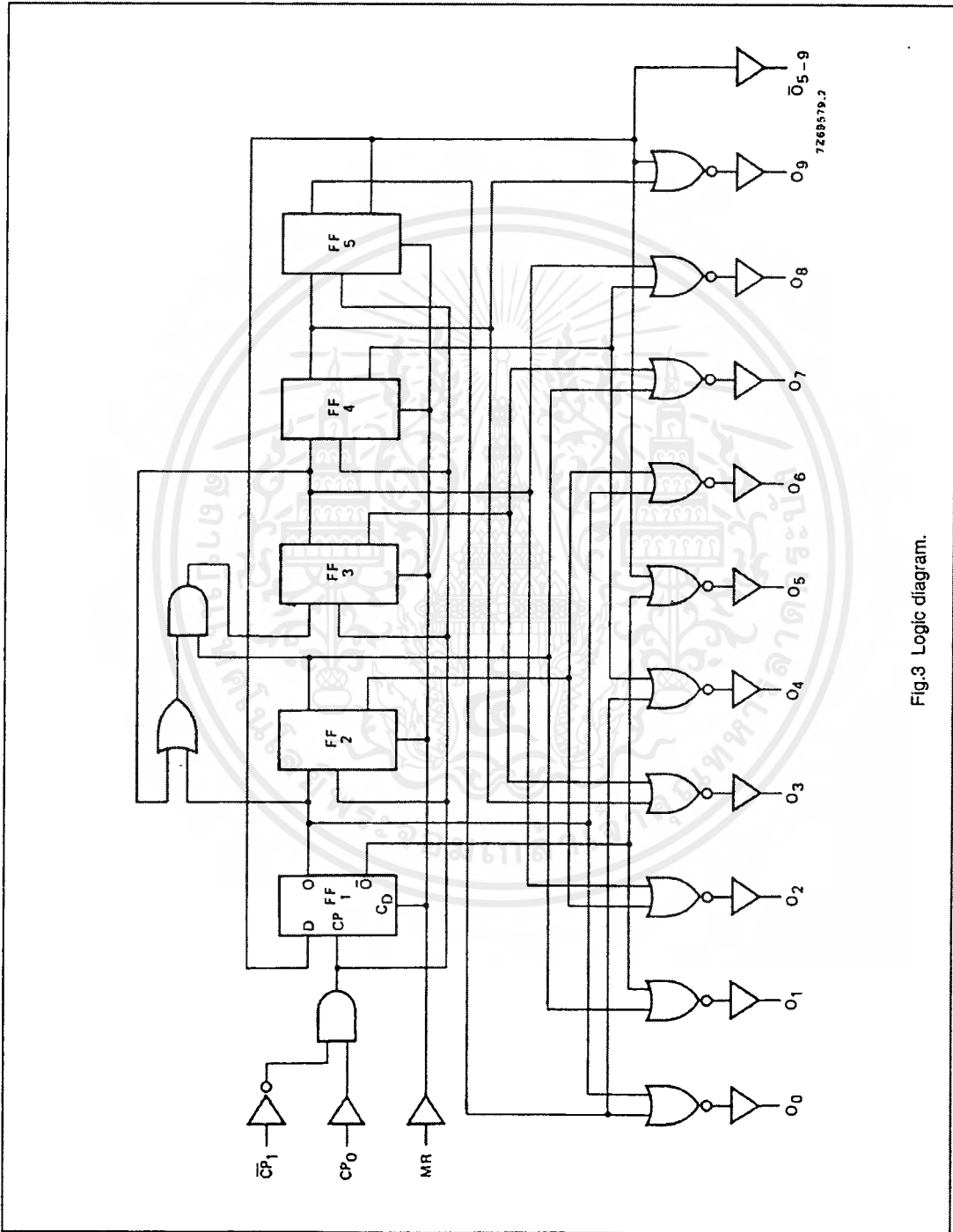






Fig.3 Logic diagram.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



5-stage Johnson counter

HEF4017B
MSI

FUNCTION TABLE

MR	CP ₀	\overline{CP}_1	OPERATION
H	X	X	O ₀ = \overline{O}_{5-9} = H; O ₁ to O ₉ = L
L	H		Counter advances
L		L	Counter advances
L	L	X	No change
L	X	H	No change
L	H		No change
L		L	No change

Notes

- H = HIGH state (the more positive voltage)
- L = LOW state (the less positive voltage)
- X = state is immaterial
-  = positive-going transition
-  = negative-going transition

AC CHARACTERISTICS

V_{SS} = 0 V; T_{amb} = 25 °C; C_L = 50 pF; input transition times ≤ 20 ns

	V _{DD} V	SYMBOL	MIN.	TYP.	MAX.	TYPICAL EXTRAPOLATION FORMULA	
Propagation delays							
CP ₀ , \overline{CP}_1 → O ₀ to O ₉	5			140	280	ns	113 ns + (0,55 ns/pF) C _L
HIGH to LOW	10	t _{PHL}		55	110	ns	44 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			40	80	ns	32 ns + (0,16 ns/pF) C _L
LOW to HIGH	5			125	250	ns	98 ns + (0,55 ns/pF) C _L
	10	t _{PLH}		50	100	ns	39 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			40	80	ns	32 ns + (0,16 ns/pF) C _L
CP ₀ , \overline{CP}_1 → \overline{O}_{5-9}	5			145	290	ns	118 ns + (0,55 ns/pF) C _L
HIGH to LOW	10	t _{PHL}		55	110	ns	44 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			40	80	ns	32 ns + (0,16 ns/pF) C _L
LOW to HIGH	5			125	250	ns	98 ns + (0,55 ns/pF) C _L
	10	t _{PLH}		50	100	ns	39 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			40	80	ns	32 ns + (0,16 ns/pF) C _L
MR → O ₁ to O ₉	5			115	230	ns	88 ns + (0,55 ns/pF) C _L
HIGH to LOW	10	t _{PHL}		50	100	ns	39 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			35	70	ns	27 ns + (0,16 ns/pF) C _L
MR → \overline{O}_{5-9}	5			110	220	ns	83 ns + (0,55 ns/pF) C _L
LOW to HIGH	10	t _{PLH}		45	90	ns	34 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			35	70	ns	27 ns + (0,16 ns/pF) C _L
MR → O ₀	5			130	260	ns	103 ns + (0,55 ns/pF) C _L
LOW to HIGH	10	t _{PLH}		55	105	ns	44 ns + (0,23 ns/pF) C _L
	15			40	75	ns	32 ns + (0,16 ns/pF) C _L

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

5-stage Johnson counter

HEF4017B
MSI

	V _{DD} V	SYMBOL	MIN.	TYP.	MAX.	TYPICAL EXTRAPOLATION FORMULA	
Output transition times HIGH to LOW	5	t _{THL}		60	120	ns	10 ns + (1,0 ns/pF) C _L
	10		30	60	ns	9 ns + (0,42 ns/pF) C _L	
	15		20	40	ns	6 ns + (0,28 ns/pF) C _L	
LOW to HIGH	5	t _{TLH}		60	120	ns	10 ns + (1,0 ns/pF) C _L
	10		30	60	ns	9 ns + (0,42 ns/pF) C _L	
	15		20	40	ns	6 ns + (0,28 ns/pF) C _L	

AC CHARACTERISTICS

V_{SS} = 0 V; T_{amb} = 25 °C; C_L = 50 pF; input transition times ≤ 20 ns

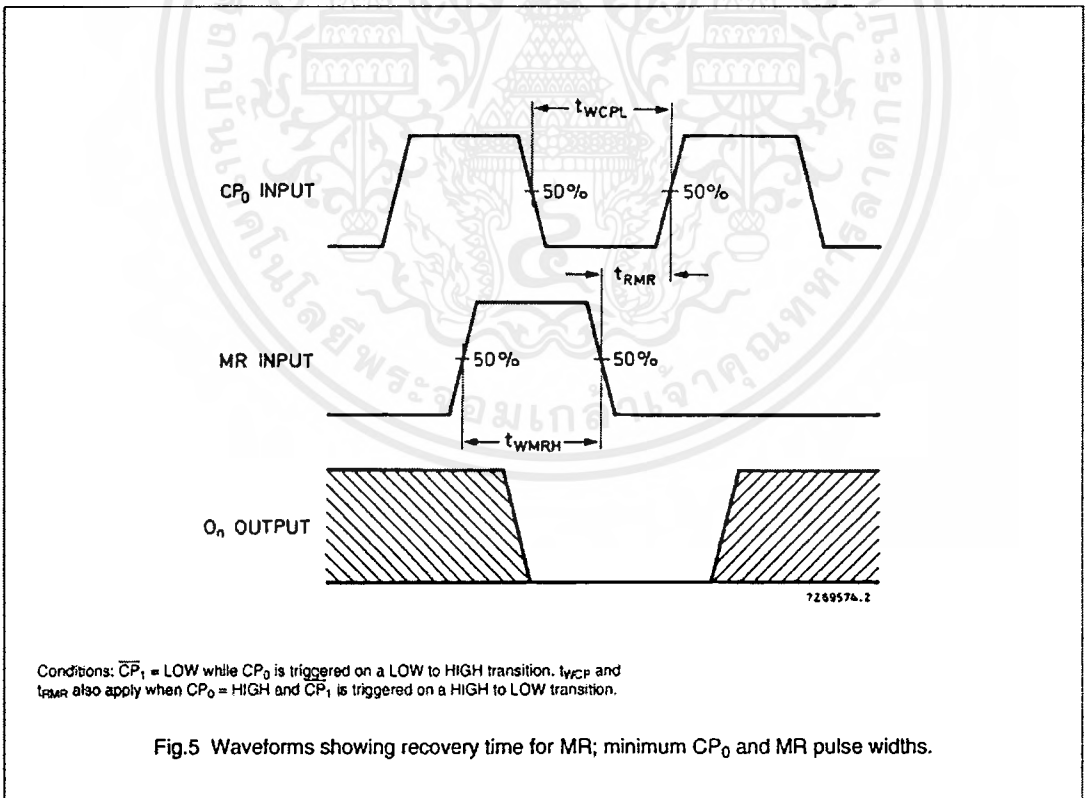
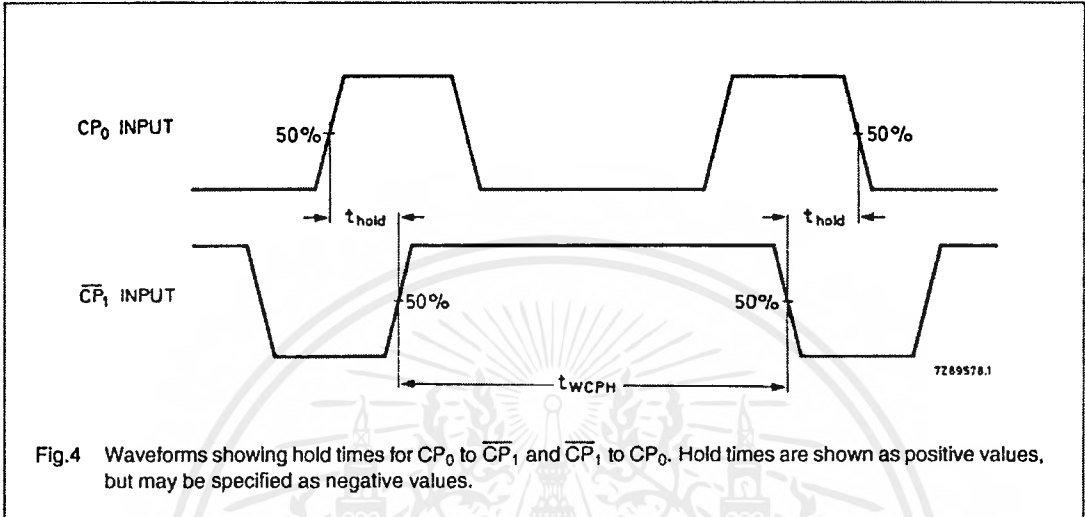
	V _{DD} V	SYMBOL	MIN.	TYP.	MAX.	
Hold times CP ₀ → CP ₁	5	t _{hold}	90	45	ns	see also waveforms Figs 4 and 5
	10		40	20	ns	
	15		20	10	ns	
CP ₁ → CP ₀	5	t _{hold}	80	40	ns	
	10		40	20	ns	
	15		30	10	ns	
Minimum clock pulse width: CP ₀ = LOW; CP ₁ = HIGH	5	t _{WCPL} = t _{WCPH}	80	40	ns	
	10		40	20	ns	
	15		30	15	ns	
Minimum MR pulse width; HIGH	5	t _{WMRH}	50	25	ns	
	10		30	15	ns	
	15		20	10	ns	
Recovery time for MR	5	t _{RMR}	60	30	ns	
	10		30	15	ns	
	15		20	10	ns	
Maximum clock pulse frequency	5	f _{max}	6	12	MHz	
	10		12	24	MHz	
	15		15	30	MHz	

	V _{DD} V	TYPICAL FORMULA FOR P (μW)	
Dynamic power dissipation per package (P)	5	500 f _i + ∑ (f _o C _L) × V _{DD} ²	where f _i = input freq. (MHz) f _o = output freq. (MHz) C _L = load cap. (pF) ∑ (f _o C _L) = sum of outputs V _{DD} = supply voltage (V)
	10	2200 f _i + ∑ (f _o C _L) × V _{DD} ²	
	15	6000 f _i + ∑ (f _o C _L) × V _{DD} ²	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

5-stage Johnson counter

HEF4017B
MSI



5-stage Johnson counter

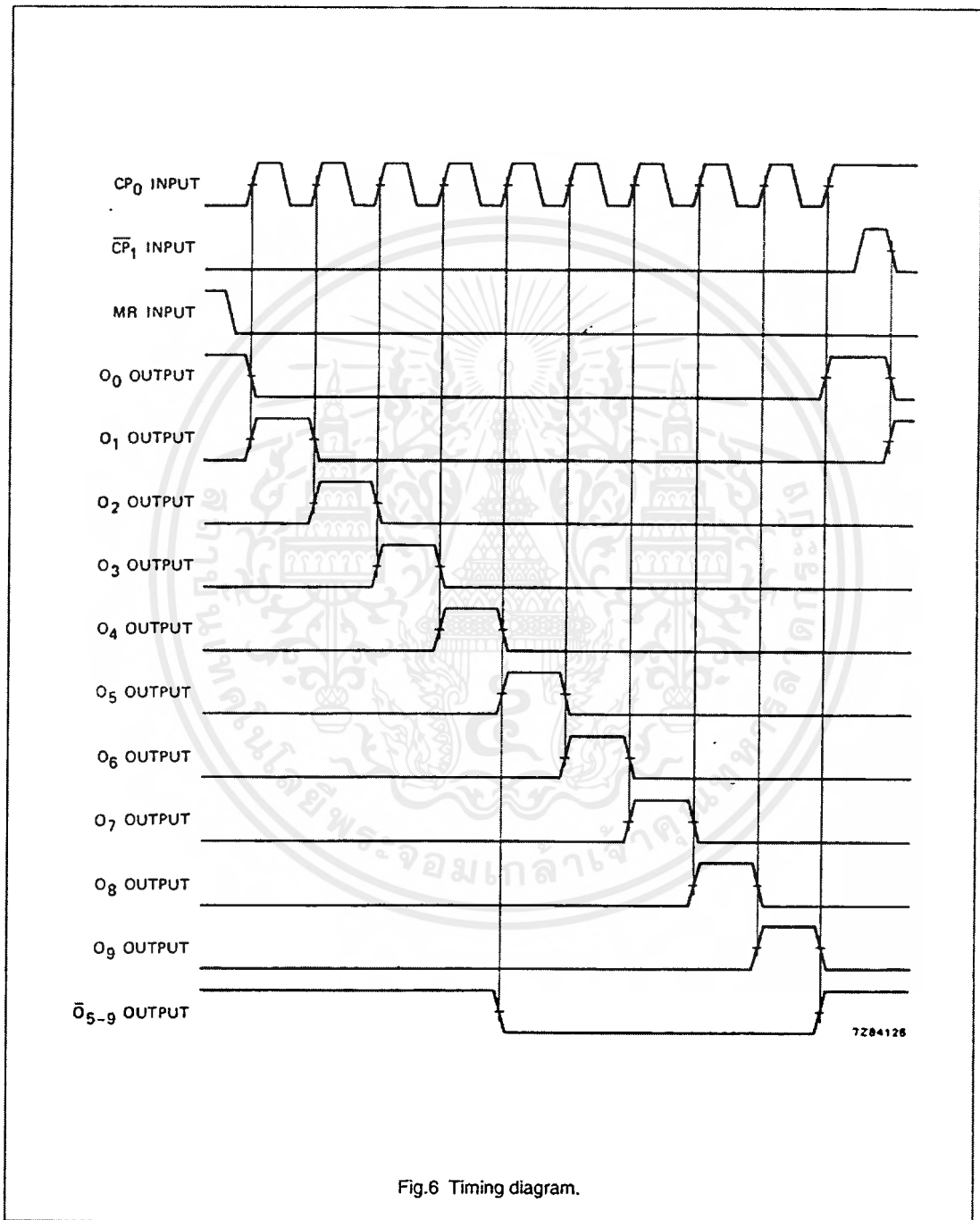
HEF4017B
MSI

Fig.6 Timing diagram.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MOTOROLA
SEMICONDUCTOR TECHNICAL DATA

Dual Up Counters

The MC14518B dual BCD counter and the MC14520B dual binary counter are constructed with MOS P-channel and N-channel enhancement mode devices in a single monolithic structure. Each consists of two identical, independent, internally synchronous 4-stage counters. The counter stages are type D flip-flops, with interchangeable Clock and Enable lines for incrementing on either the positive-going or negative-going transition as required when cascading multiple stages. Each counter can be cleared by applying a high level on the Reset line. In addition, the MC14518B will count out of all undefined states within two clock periods. These complementary MOS up counters find primary use in multi-stage synchronous or ripple counting applications requiring low power dissipation and/or high noise immunity.

- Diode Protection on All Inputs
- Supply Voltage Range = 3.0 Vdc to 18 Vdc
- Internally Synchronous for High Internal and External Speeds
- Logic Edge-Clocked Design — Incremented on Positive Transition of Clock or Negative Transition on Enable
- Capable of Driving Two Low-power TTL Loads or One Low-power Schottky TTL Load Over the Rated Temperature Range

MAXIMUM RATINGS* (Voltages Referenced to V_{SS})

Symbol	Parameter	Value	Unit
V _{DD}	DC Supply Voltage	-0.5 to +18.0	V
V _{in} , V _{out}	Input or Output Voltage (DC or Transient)	0.5 to V _{DD} + 0.5	V
I _{in} , I _{out}	Input or Output Current (DC or Transient), per Pin	±10	mA
P _D	Power Dissipation, per Package†	500	mW
T _{stg}	Storage Temperature	-65 to +150	°C
T _L	Lead Temperature (8-Second Soldering)	260	°C

* Maximum Ratings are those values beyond which damage to the device may occur.

† Temperature Derating:

Plastic *P and D/DW* Packages: - 7.0 mW/°C From 65°C To 125°C
Ceramic *L* Packages: - 12 mW/°C From 100°C To 125°C

TRUTH TABLE

Clock	Enable	Reset	Action
↗	1	0	Increment Counter
0	↘	0	Increment Counter
↘	X	0	No Change
X	↗	0	No Change
↗	0	0	No Change
1	↘	0	No Change
X	X	1	Q0 thru Q3 = 0

X = Don't Care

MC14518B
MC14520B



L SUFFIX
CERAMIC
CASE 620



P SUFFIX
PLASTIC
CASE 648



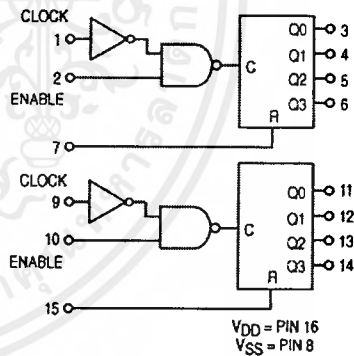
DW SUFFIX
SOIC
CASE 751G

ORDERING INFORMATION

MC14XXBCP Plastic
MC14XXBCL Ceramic
MC14XXBDW SOIC

T_A = -55° to 125°C for all packages.

BLOCK DIAGRAM



This device contains protection circuitry to guard against damage due to high static voltages or electric fields. However, precautions must be taken to avoid applications of any voltage higher than maximum rated voltages to this high-impedance circuit. For proper operation, V_{in} and V_{out} should be constrained to the range V_{SS} ≤ (V_{in} or V_{out}) ≤ V_{DD}. Unused inputs must always be tied to an appropriate logic voltage level (e.g., either V_{SS} or V_{DD}). Unused outputs must be left open.



ELECTRICAL CHARACTERISTICS (Voltages Referenced to V_{SS})

Characteristic	Symbol	V_{DD} Vdc	-55°C		25°C			125°C		Unit
			Min	Max	Min	Typ #	Max	Min	Max	
Output Voltage $V_{in} = V_{DD}$ or 0	"0" Level V_{OL}	5.0	—	0.05	—	0	0.05	—	0.05	Vdc
		10	—	0.05	—	0	0.05	—	0.05	
$V_{in} = 0$ or V_{DD}	"1" Level V_{OH}	5.0	4.95	—	4.95	5.0	—	4.95	—	Vdc
		10	9.95	—	9.95	10	—	9.95	—	
Input Voltage ($V_O = 4.5$ or 0.5 Vdc) ($V_O = 9.0$ or 1.0 Vdc) ($V_O = 13.5$ or 1.5 Vdc)	"0" Level V_{IL}	5.0	—	1.5	—	2.25	1.5	—	1.5	Vdc
	10	—	3.0	—	4.50	3.0	—	3.0		
(VO = 0.5 or 4.5 Vdc) (VO = 1.0 or 9.0 Vdc) (VO = 1.5 or 13.5 Vdc)	"1" Level V_{IH}	5.0	3.5	—	3.5	2.75	—	3.5	—	Vdc
	10	7.0	—	7.0	5.50	—	7.0	—		
Output Drive Current ($V_{OH} = 2.5$ Vdc) ($V_{OH} = 4.6$ Vdc) ($V_{OH} = 9.5$ Vdc) ($V_{OH} = 13.5$ Vdc)	Source I_{OH}	5.0	-3.0	—	-2.4	-4.2	—	-1.7	—	mAdc
		5.0	-0.64	—	-0.51	-0.88	—	-0.36	—	
(VO = 0.4 Vdc) (VO = 0.5 Vdc) (VO = 1.5 Vdc)	Sink I_{OL}	5.0	0.64	—	0.51	0.88	—	0.36	—	mAdc
		10	1.6	—	1.3	2.25	—	0.9	—	
Input Current	I_{in}	15	—	± 0.1	—	± 0.00001	± 0.1	—	± 1.0	μ Adc
Input Capacitance ($V_{in} = 0$)	C_{in}	—	—	—	—	5.0	7.5	—	—	pF
Quiescent Current (Per Package)	I_{DD}	5.0	—	5.0	—	0.005	5.0	—	150	μ Adc
		10	—	10	—	0.010	10	—	300	
15	—	20	—	—	—	0.015	20	—	600	
Total Supply Current**† (Dynamic plus Quiescent, Per Package) ($C_L = 50$ pF on all outputs, all buffers switching)	I_T	5.0	$I_T = (0.6 \mu\text{A/kHz}) f + I_{DD}$ $I_T = (1.2 \mu\text{A/kHz}) f + I_{DD}$ $I_T = (1.7 \mu\text{A/kHz}) f + I_{DD}$							μ Adc
10										
15										

#Data labelled "Typ" is not to be used for design purposes but is intended as an indication of the IC's potential performance.

**The formulas given are for the typical characteristics only at 25°C.

†To calculate total supply current at loads other than 50 pF:

$$I_T(C_L) = I_T(50 \text{ pF}) + (C_L - 50) V/k$$

where: I_T is in μ A (per package), C_L in pF, $V = (V_{DD} - V_{SS})$ in volts, f in kHz is input frequency, and $k = 0.002$.

PIN ASSIGNMENT

C_A	1	16	V_{DD}
E_A	2	15	R_B
$Q0A$	3	14	$Q3B$
$Q1A$	4	13	$Q2B$
$Q2A$	5	12	$Q1B$
$Q3A$	6	11	$Q0B$
R_A	7	10	E_B
V_{SS}	8	9	C_B

SWITCHING CHARACTERISTICS* (C_L = 50 pF, T_A = 25°C)

Characteristic	Symbol	V _{DD}	All Types			Unit
			Min	Typ #	Max	
Output Rise and Fall Time t _{TLH} , t _{THL} = (1.5 ns/pF) C _L + 25 ns t _{TLH} , t _{THL} = (0.75 ns/pF) C _L + 12.5 ns t _{TLH} , t _{THL} = (0.55 ns/pF) C _L + 9.5 ns	t _{TLH} , t _{THL}	5.0 10 15	— — —	100 50 40	200 100 80	ns
Propagation Delay Time Clock to Q/Enable to Q t _{PLH} , t _{PHL} = (1.7 ns/pF) C _L + 215 ns t _{PLH} , t _{PHL} = (0.66 ns/pF) C _L + 97 ns t _{PLH} , t _{PHL} = (0.5 ns/pF) C _L + 75 ns Reset to Q t _{PHL} = (1.7 ns/pF) C _L + 265 ns t _{PHL} = (0.66 ns/pF) C _L + 117 ns t _{PHL} = (0.66 ns/pF) C _L + 95 ns	t _{PLH} , t _{PHL} t _{PHL}	5.0 10 15 5.0 10 15	— — — — — —	280 115 80 330 130 90	560 230 160 650 230 170	ns ns
Clock Pulse Width	t _{w(H)} t _{w(L)}	5.0 10 15	200 100 70	100 50 35	— — —	ns
Clock Pulse Frequency	f _{cl}	5.0 10 15	— — —	2.5 6.0 8.0	1.5 3.0 4.0	MHz
Clock or Enable Rise and Fall Time	t _{THL} , t _{TLH}	5.0 10 15	— — —	— — —	15 5 4	μs
Enable Pulse Width	t _{w(H)} (E)	5.0 10 15	440 200 140	220 100 70	— — —	ns
Reset Pulse Width	t _{w(H)} (R)	5.0 10 15	280 120 90	125 55 40	— — —	ns
Reset Removal Time	t _{rem}	5.0 10 15	-5 15 20	-45 -15 -5	— — —	ns

* The formulas given are for the typical characteristics only at 25°C.

#Data labeled "Typ" is not to be used for design purposes but is intended as an indication of the IC's potential performance.

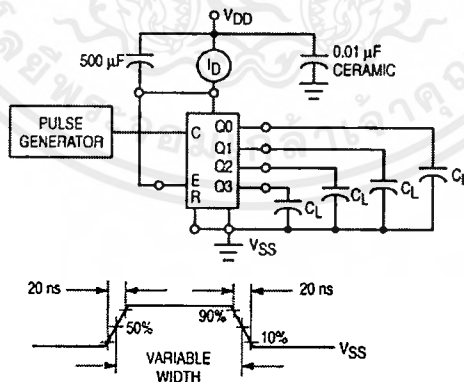


Figure 1. Power Dissipation Test Circuit and Waveform

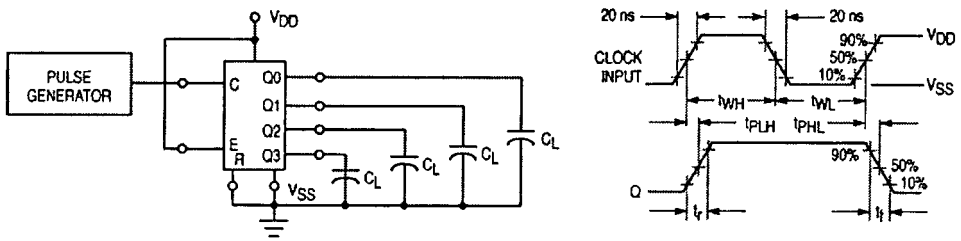


Figure 2. Switching Time Test Circuit and Waveforms

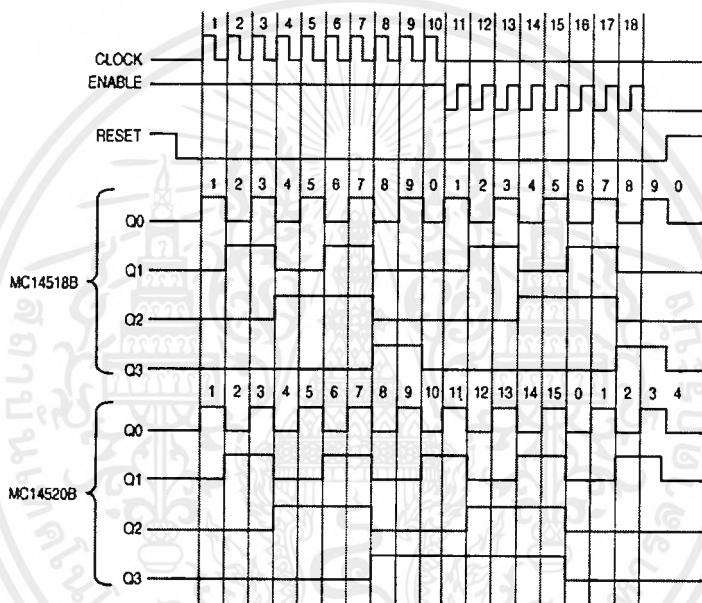
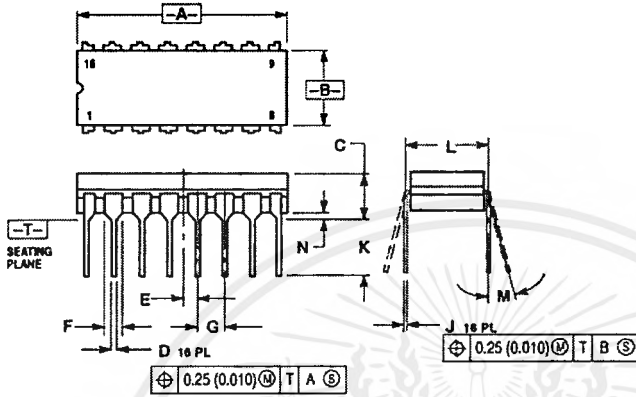


Figure 3. Timing Diagram

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

OUTLINE DIMENSIONS

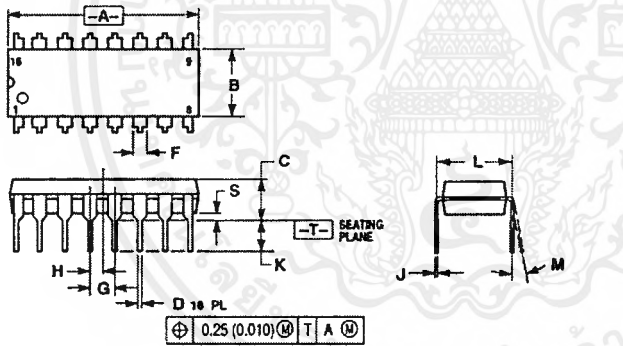
L SUFFIX
CERAMIC DIP PACKAGE
CASE 620-10
ISSUE V



- NOTES:
1. DIMENSIONING AND TOLERANCING PER ANSI Y14.5M, 1982.
 2. CONTROLLING DIMENSION INCH.
 3. DIMENSION L TO CENTER OF LEAD WHEN FORMED PARALLEL.
 4. DIMENSION F MAY NARROW TO 0.76 (0.030) WHERE THE LEAD ENTERS THE CERAMIC BODY.

DIM	INCHES		MILLIMETERS	
	MIN	MAX	MIN	MAX
A	0.750	0.785	19.05	19.93
B	0.240	0.295	6.10	7.49
C	—	0.200	—	5.08
D	0.015	0.020	0.39	0.50
E	0.050 BSC		1.27 BSC	
F	0.056	0.065	1.40	1.65
G	0.100 BSC		2.54 BSC	
H	0.008	0.015	0.21	0.38
K	0.125	0.170	3.18	4.31
L	0.300 BSC		7.62 BSC	
M	0°	15°	0°	15°
N	0.020	0.040	0.51	1.01

P SUFFIX
PLASTIC DIP PACKAGE
CASE 648-08
ISSUE R

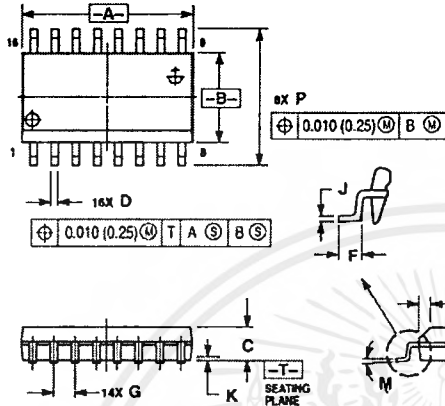


- NOTES:
1. DIMENSIONING AND TOLERANCING PER ANSI Y14.5M, 1982.
 2. CONTROLLING DIMENSION INCH.
 3. DIMENSION L TO CENTER OF LEADS WHEN FORMED PARALLEL.
 4. DIMENSION B DOES NOT INCLUDE MOLD FLASH.
 5. ROUNDED CORNERS OPTIONAL.

DIM	INCHES		MILLIMETERS	
	MIN	MAX	MIN	MAX
A	0.740	0.770	18.80	19.55
B	0.250	0.270	6.35	6.86
C	0.145	0.175	3.68	4.44
D	0.015	0.021	0.39	0.53
F	0.040	0.070	1.02	1.77
G	0.100 BSC		2.54 BSC	
H	0.050 BSC		1.27 BSC	
J	0.008	0.015	0.21	0.38
K	0.110	0.130	2.80	3.30
L	0.285	0.306	7.26	7.74
M	0°	10°	0°	10°
S	0.020	0.040	0.51	1.01

OUTLINE DIMENSIONS

DW SUFFIX
PLASTIC SOIC PACKAGE
CASE 751G-02
ISSUE A



- NOTES:
1. DIMENSIONING AND TOLERANCING PER ANSI Y14.5M, 1982.
 2. CONTROLLING DIMENSION: MILLIMETER.
 3. DIMENSIONS A AND B DO NOT INCLUDE MOLD PROTRUSION.
 4. MAXIMUM MOLD PROTRUSION 0.15 (0.006) PER SIDE.
 5. DIMENSION D DOES NOT INCLUDE DAMBAR PROTRUSION. ALLOWABLE DAMBAR PROTRUSION SHALL BE 0.13 (0.006) TOTAL IN EXCESS OF D DIMENSION AT MAXIMUM MATERIAL CONDITION.

DIM	MILLIMETERS		INCHES	
	MIN	MAX	MIN	MAX
A	10.15	10.45	0.400	0.411
B	7.40	7.60	0.292	0.299
C	2.35	2.65	0.093	0.104
D	0.35	0.49	0.014	0.019
F	0.50	0.90	0.020	0.035
G	1.27 BSC		0.050 BSC	
J	0.25	0.32	0.010	0.012
K	0.10	0.25	0.004	0.009
M	0°	7°	0°	7°
P	10.05	10.55	0.395	0.415
R	0.25	0.75	0.010	0.029

Motorola reserves the right to make changes without further notice to any products herein. Motorola makes no warranty, representation or guarantee regarding the suitability of its products for any particular purpose, nor does Motorola assume any liability arising out of the application or use of any product or circuit, and specifically disclaims any and all liability, including without limitation consequential or incidental damages. "Typical" parameters which may be provided in Motorola data sheets and/or specifications can and do vary in different applications and actual performance may vary over time. All operating parameters, including "Typicals" must be validated for each customer application by customer's technical experts. Motorola does not convey any license under its patent rights nor the rights of others. Motorola products are not designed, intended, or authorized for use as components in systems intended for surgical implant into the body, or other applications intended to support or sustain life, or for any other application in which the failure of the Motorola product could create a situation where personal injury or death may occur. Should Buyer purchase or use Motorola products for any such unintended or unauthorized application, Buyer shall indemnify and hold Motorola and its officers, employees, subsidiaries, affiliates, and distributors harmless against all claims, costs, damages, and expenses, and reasonable attorney fees arising out of, directly or indirectly, any claim of personal injury or death associated with such unintended or unauthorized use, even if such claim alleges that Motorola was negligent regarding the design or manufacture of the part. Motorola and M are registered trademarks of Motorola, Inc. Motorola, Inc. is an Equal Opportunity/Affirmative Action Employer.

How to reach us:
USA/EUROPE/Locations Not Listed: Motorola Literature Distribution;
P.O. Box 20912; Phoenix, Arizona 85036. 1-800-441-2447 or 602-303-5454
MFAX: RMFAX0@email.sps.mot.com - TOUCHTONE 602-244-6809
INTERNET: <http://Design-NET.com>

JAPAN: Nippon Motorola Ltd.; Tatsumi-SPD-JLDC, 6F Seibu-Butsuryu-Center,
3-14-2 Tatsumi Kojo-Ku, Tokyo 135, Japan. 03-81-3521-8315
ASIA/PACIFIC: Motorola Semiconductors H.K. Ltd.; 8B Tai Ping Industrial Park,
51 Ting Kok Road, Tai Po, N.T., Hong Kong. 852-26829296



0

MC14518B/D

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ISO-CMOS **MT8816**
8 x 16 Analog Switch Array

ISSUE 2 November 1988

Features

- Internal control latches and address decoder
- Short set-up and hold times
- Wide operating voltage: 4.5V to 13.2V
- 12Vpp analog signal capability
- $R_{ON} \leq 65\Omega$ max. @ $V_{DD}=12V, 25^\circ C$
- $\Delta R_{ON} \leq 10\Omega$ @ $V_{DD}=12V, 25^\circ C$
- Full CMOS switch for low distortion
- Minimum feedthrough and crosstalk
- Separate analog and digital reference supplies
- Low power consumption ISO-CMOS technology

Ordering Information	
MT8816AC	40 Pin Ceramic DIP
MT8816AE	40 Pin Plastic DIP
MT8816AP	44 Pin PLCC
-40° to 85°C	

Description

The Mitel MT8816 is fabricated in MITEL's ISO-CMOS technology providing low power dissipation and high reliability. The device contains a 8 x 16 array of crosspoint switches along with a 7 to 128 line decoder and latch circuits. Any one of the 128 switches can be addressed by selecting the appropriate seven address bits. The selected switch can be turned on or off by applying a logical one or zero to the DATA input. V_{SS} is the ground reference of the digital inputs. The range of the analog signal is from V_{DD} to V_{EE} . Chip Select (CS) allows the crosspoint array to be cascaded for matrix expansion.

Applications

- Key systems
- PBX systems
- Mobile radio
- Test equipment/instrumentation
- Analog/digital multiplexers
- Audio/Video switching

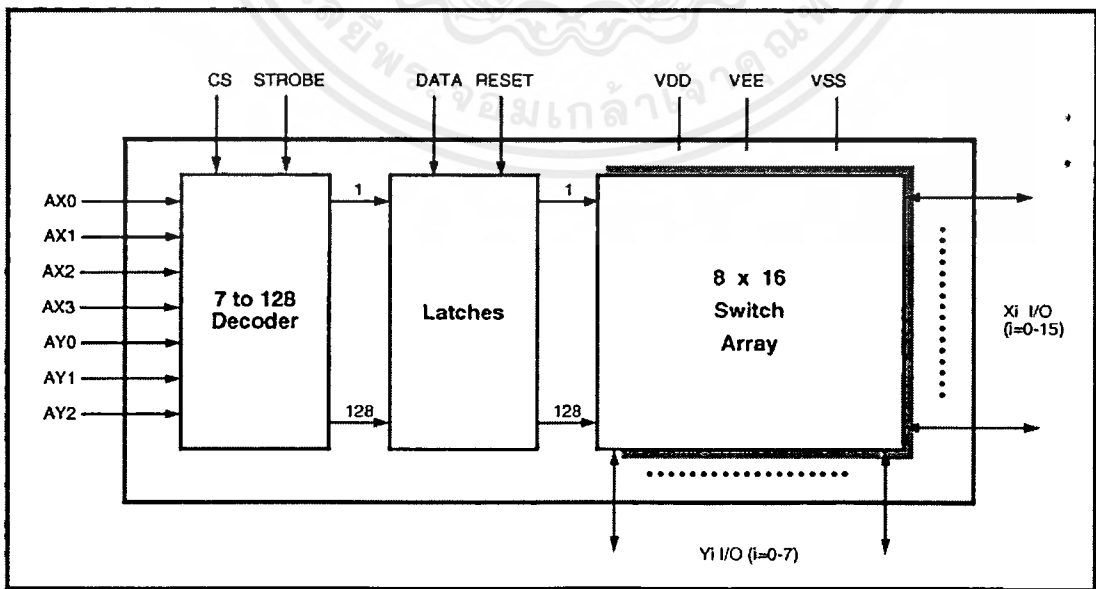


Figure 1 - Functional Block Diagram

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Pin Description (continued)

Pin #*	Name	Description
26, 27	X13, X12	X13 and X12 Analog (Inputs/Outputs): these are connected to the X13 and X12 rows of the switch array.
28 - 33	X5-X0	X5-X0 Analog (Inputs/Outputs): these are connected to the X5-X0 rows of the switch array.
34	NC	No Connection.
35	Y0	Y0 Analog (Input/Output): this is connected to the Y0 column of the switch array.
36	CS	Chip Select (Input): this is used to select the device. Active High.
37	Y1	Y1 Analog (Input/Output): this is connected to the Y1 column of the switch array.
38	DATA	DATA (Input): a logic high input will turn on the selected switch and a logic low will turn off the selected switch. Active High.
39	Y2	Y2 Analog (Input/Output): this is connected to the Y2 column of the switch array.
40	V _{DD}	Positive Power Supply.

* Plastic DIP and CERDIP only

Functional Description

The MT8816 is an analog switch matrix with an array size of 8 x 16. The switch array is arranged such that there are 8 columns by 16 rows. The columns are referred to as the Y inputs/outputs and the rows are the X inputs/outputs. The crosspoint analog switch array will interconnect any X I/O with any Y I/O when turned on and provide a high degree of isolation when turned off. The control memory consists of a 128 bit write only RAM in which the bits are selected by the address inputs (AY0-AY2, AX0-AX3). Data is presented to the memory on the DATA input. Data is asynchronously written into memory whenever both the CS (Chip Select) and STROBE inputs are high and are latched on the falling edge of STROBE. A logical "1" written into a memory cell turns the corresponding crosspoint switch on and a logical "0" turns the crosspoint off. Only the crosspoint switches corresponding to the addressed memory location are altered when data is written into memory. The remaining switches retain their previous states. Any combination of X and Y inputs/outputs can be interconnected by establishing appropriate patterns in the control memory. A logical "1" on the RESET input will asynchronously return all memory locations to logical "0" turning off all crosspoint switches regardless of whether CS is high or low. Two voltage reference pins (V_{SS} and V_{EE}) are provided for the MT8816 to enable switching of negative analog signals. The range for digital signals is from V_{DD} to V_{SS} while the range for analog signals is from V_{DD} to V_{EE}. V_{SS} and V_{EE} pins can be tied together if a single voltage reference is needed.

Address Decode

The seven address inputs along with the STROBE and CS (Chip Select) are logically ANDed to form an enable signal for the resettable transparent latches. The DATA input is buffered and is used as the input to all latches. To write to a location, RESET must be low and CS must go high while the address and data are set up. Then the STROBE input is set high and then low causing the data to be latched. The data can be changed while STROBE is high, however, the corresponding switch will turn on and off in accordance with the DATA input. DATA must be stable on the falling edge of STROBE in order for correct data to be written to the latch.

MT8816 ISO-CMOS

Absolute Maximum Ratings* - Voltages are with respect to V_{EE} unless otherwise stated.

	Parameter	Symbol	Min	Max	Units
1	Supply Voltage	V_{DD}	-0.3	16.0	V
		V_{SS}	-0.3	$V_{DD}+0.3$	V
2	Analog Input Voltage	V_{INA}	-0.3	$V_{DD}+0.3$	V
3	Digital Input Voltage	V_{IN}	$V_{SS}-0.3$	$V_{DD}+0.3$	V
4	Current on any I/O Pin	I		± 15	mA
5	Storage Temperature	T_S	-65	+150	$^{\circ}\text{C}$
6	Package Power Dissipation	PLASTIC DIP	P_D	0.6	W
		CERDIP	P_D	1.0	W

* Exceeding these values may cause permanent damage. Functional operation under these conditions is not implied.

Recommended Operating Conditions - Voltages are with respect to V_{EE} unless otherwise stated.

	Characteristics	Sym	Min	Typ	Max	Units	Test Conditions
1	Operating Temperature	T_O	-40	25	85	$^{\circ}\text{C}$	
2	Supply Voltage	V_{DD}	4.5		13.2	V	
		V_{SS}	V_{EE}		$V_{DD}-4.5$	V	
3	Analog Input Voltage	V_{INA}	V_{EE}		V_{DD}	V	
4	Digital Input Voltage	V_{IN}	V_{SS}		V_{DD}	V	

DC Electrical Characteristics† - Voltages are with respect to $V_{EE}=V_{SS}=0\text{V}$, $V_{DD}=12\text{V}$ unless otherwise stated.

	Characteristics	Sym	Min	Typ‡	Max	Units	Test Conditions
1	Quiescent Supply Current	I_{DD}		1	100	μA	All digital inputs at $V_{IN}=V_{SS}$ or V_{DD}
				0.4	1.5	mA	All digital inputs at $V_{IN}=2.4\text{V} + V_{SS}$; $V_{SS}=7.0\text{V}$
				5	15	mA	All digital inputs at $V_{IN}=3.4\text{V}$
2	Off-state Leakage Current (See G.9 in Appendix)	I_{OFF}		± 1	± 500	nA	$ V_{X1} - V_{Y1} = V_{DD} - V_{EE}$ See Appendix, Fig. A.1
3	Input Logic "0" level	V_{IL}			$0.8 \cdot V_{SS}$	V	$V_{SS}=7.5\text{V}$; $V_{EE}=0\text{V}$
4	Input Logic "1" level	V_{IH}	$2.0 \cdot V_{SS}$			V	$V_{SS}=6.5\text{V}$; $V_{EE}=0\text{V}$
5	Input Logic "1" level	V_{IH}	3.3			V	
6	Input Leakage (digital pins)	I_{LEAK}		0.1	10	μA	All digital inputs at $V_{IN} = V_{SS}$ or V_{DD}

† DC Electrical Characteristics are over recommended temperature range.

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

DC Electrical Characteristics- Switch Resistance - V_{DC} is the external DC offset applied at the analog I/O pins.

	Characteristics	Sym	25 $^{\circ}\text{C}$		70 $^{\circ}\text{C}$		85 $^{\circ}\text{C}$		Units	Test Conditions
			Typ	Max	Typ	Max	Typ	Max		
1	On-state Resistance $V_{DD}=12\text{V}$ $V_{DD}=10\text{V}$ $V_{DD}=5\text{V}$ (See G.1, G.2, G.3 in Appendix)	R_{ON}	45	65		75		80	Ω	$V_{SS}=V_{EE}=0\text{V}$, $V_{DC}=V_{DD}/2$, $ V_{X1}-V_{Y1} = 0.4\text{V}$ See Appendix, Fig. A.2
			55	75		85		90	Ω	
			120	185		215		225	Ω	
2	Difference in on-state resistance between two switches (See G.4 in Appendix)	ΔR_{ON}	5	10		10		10	Ω	$V_{DD}=12\text{V}$, $V_{SS}=V_{EE}=0$, $V_{DC}=V_{DD}/2$, $ V_{X1}-V_{Y1} = 0.4\text{V}$ See Appendix, Fig. A.2

AC Electrical Characteristics† - Crosspoint Performance- Voltages are with respect to $V_{DD}=5V$, $V_{SS}=0V$, $V_{EE}=-7V$, unless otherwise stated.

	Characteristics	Sym	Min	Typ [‡]	Max	Units	Test Conditions
1	Switch I/O Capacitance	C_S		20		pF	f=1 MHz
2	Feedthrough Capacitance	C_F		0.2		pF	f=1 MHz
3	Frequency Response Channel "ON" $20\text{LOG}(V_{OUT}/V_{XI})=-3\text{dB}$	$F_{3\text{dB}}$		45		MHz	Switch is "ON"; $V_{INA} = 2V_{pp}$ sinewave; $R_L = 1k\Omega$ See Appendix, Fig. A.3
4	Total Harmonic Distortion (See G.5, G.6 in Appendix)	THD		0.01		%	Switch is "ON"; $V_{INA} = 2V_{pp}$ sinewave f= 1kHz; $R_L = 1k\Omega$
5	Feedthrough Channel "OFF" Feed.= $20\text{LOG}(V_{OUT}/V_{XI})$ (See G.8 in Appendix)	FDT		-95		dB	All Switches "OFF"; $V_{INA} = 2V_{pp}$ sinewave f= 1kHz; $R_L = 1k\Omega$. See Appendix, Fig. A.4
6	Crosstalk between any two channels for switches Xi-Yi and Xj-Yj. $X_{\text{talk}}=20\text{LOG}(V_{Yj}/V_{Xi})$. (See G.7 in Appendix).	X_{talk}		-45		dB	$V_{INA}=2V_{pp}$ sinewave f= 10MHz; $R_L = 75\Omega$
				-90		dB	$V_{INA}=2V_{pp}$ sinewave f= 10kHz; $R_L = 600\Omega$.
				-85		dB	$V_{INA}=2V_{pp}$ sinewave f= 10kHz; $R_L = 1k\Omega$.
				-80		dB	$V_{INA}=2V_{pp}$ sinewave f= 1kHz; $R_L = 10k\Omega$. Refer to Appendix, Fig. A.5 for test circuit.
7	Propagation delay through switch	t_{ps}			30	ns	$R_L=1k\Omega$; $C_L=50pF$

† Timing is over recommended temperature range. See Fig. 3 for control and I/O timing details.

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

Crosstalk measurements are for Plastic DIPs only, crosstalk values for PLCC packages are approximately 5dB better.

AC Electrical Characteristics† - Control and I/O Timings- Voltages are with respect to $V_{DD}=5V$, $V_{SS}=0V$, $V_{EE}=-7V$, unless otherwise stated.

	Characteristics	Sym	Min	Typ [‡]	Max	Units	Test Conditions
1	Control Input crosstalk to switch (for CS, DATA, STROBE, Address)	CX_{talk}		30		mVpp	$V_{IN}=3V$ squarewave; $R_{IN}=1k\Omega$, $R_L=10k\Omega$. See Appendix, Fig. A.6
2	Digital Input Capacitance	C_{DI}		10		pF	f=1MHz
3	Switching Frequency	F_O			20	MHz	
4	Setup Time DATA to STROBE	t_{DS}	10			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
5	Hold Time DATA to STROBE	t_{DH}	10			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
6	Setup Time Address to STROBE	t_{AS}	10			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
7	Hold Time Address to STROBE	t_{AH}	10			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
8	Setup Time CS to STROBE	t_{CSS}	10			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
9	Hold Time CS to STROBE	t_{CSH}	10			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
10	STROBE Pulse Width	t_{SPW}	20			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
11	RESET Pulse Width	t_{RPW}	40			ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
12	STROBE to Switch Status Delay	t_S		40	100	ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
13	DATA to Switch Status Delay	t_D		50	100	ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾
14	RESET to Switch Status Delay	t_R		35	100	ns	$R_L = 1k\Omega$, $C_L=50pF$ ⁽¹⁾

† Timing is over recommended temperature range. See Fig. 3 for control and I/O timing details.

Digital Input rise time (t_r) and fall time (t_f) = 5ns.

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

⁽¹⁾ Refer to Appendix, Fig. A.7 for test circuit.

MT8816 ISO-CMOS

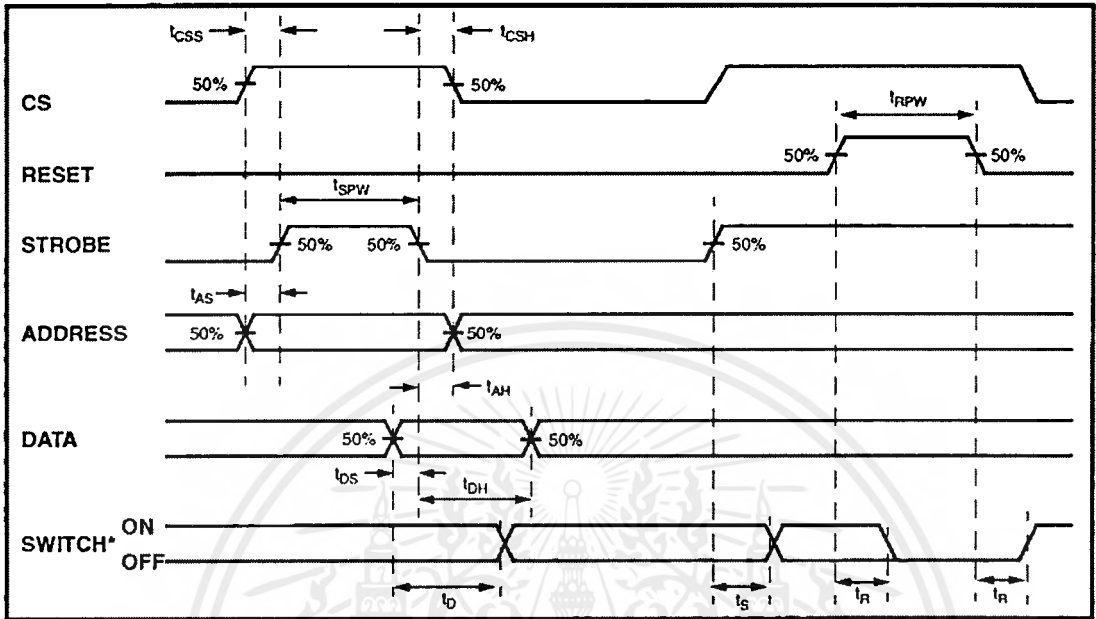


Figure 3 - Control Memory Timing Diagram

* See Appendix, Fig. A.7 for switching waveform

AX0	AX1	AX2	AX3	AY0	AY1	AY2	Connection*
0	0	0	0	0	0	0	X0-Y0
1	0	0	0	0	0	0	X1-Y0
0	1	0	0	0	0	0	X2-Y0
1	1	0	0	0	0	0	X3-Y0
0	0	1	0	0	0	0	X4-Y0
1	0	1	0	0	0	0	X5-Y0
0	1	1	0	0	0	0	X12-Y0
1	1	1	0	0	0	0	X13-Y0
0	0	0	1	0	0	0	X6-Y0
1	0	0	1	0	0	0	X7-Y0
0	1	0	1	0	0	0	X8-Y0
1	1	0	1	0	0	0	X9-Y0
0	0	1	1	0	0	0	X10-Y0
1	0	1	1	0	0	0	X11-Y0
0	1	1	1	0	0	0	X14-Y0
1	1	1	1	0	0	0	X15-Y0
0	0	0	0	1	0	0	X0-Y1
1	1	1	1	1	0	0	X15-Y1
0	0	0	0	0	1	0	X0-Y2
1	1	1	1	1	0	0	X15-Y2
0	0	0	0	1	1	0	X0-Y3
1	1	1	1	1	1	0	X15-Y3
0	0	0	0	0	0	1	X0-Y4
1	1	1	1	0	0	1	X15-Y4
0	0	0	0	1	0	1	X0-Y5
1	1	1	1	1	0	1	X15-Y5
0	0	0	0	0	1	1	X0-Y6
1	1	1	1	0	1	1	X15-Y6
0	0	0	0	1	1	1	X0-Y7
1	1	1	1	1	1	1	X15-Y7

Table 1. Address Decode Truth Table

* Switch connections are not in ascending order

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT8816 ISO-CMOS

Absolute Maximum Ratings* - Voltages are with respect to V_{EE} unless otherwise stated.

	Parameter	Symbol	Min	Max	Units
1	Supply Voltage	V_{DD}	-0.3	16.0	V
		V_{SS}	-0.3	$V_{DD}+0.3$	V
2	Analog Input Voltage	V_{INA}	-0.3	$V_{DD}+0.3$	V
3	Digital Input Voltage	V_{IN}	$V_{SS}-0.3$	$V_{DD}+0.3$	V
4	Current on any I/O Pin	I		± 15	mA
5	Storage Temperature	T_S	-65	+150	$^{\circ}\text{C}$
6	Package Power Dissipation	PLASTIC DIP		0.6	W
		CERDIP		1.0	W

* Exceeding these values may cause permanent damage. Functional operation under these conditions is not implied.

Recommended Operating Conditions - Voltages are with respect to V_{EE} unless otherwise stated.

	Characteristics	Sym	Min	Typ	Max	Units	Test Conditions
1	Operating Temperature	T_O	-40	25	85	$^{\circ}\text{C}$	
2	Supply Voltage	V_{DD}	4.5		13.2	V	
		V_{SS}	V_{EE}		$V_{DD}-4.5$	V	
3	Analog Input Voltage	V_{INA}	V_{EE}		V_{DD}	V	
4	Digital Input Voltage	V_{IN}	V_{SS}		V_{DD}	V	

DC Electrical Characteristics† - Voltages are with respect to $V_{EE}=V_{SS}=0\text{V}$, $V_{DD}=12\text{V}$ unless otherwise stated.

	Characteristics	Sym	Min	Typ†	Max	Units	Test Conditions
1	Quiescent Supply Current	I_{DD}		1	100	μA	All digital inputs at $V_{IN}=V_{SS}$ or V_{DD}
				0.4	1.5	mA	All digital inputs at $V_{IN}=2.4\text{V} + V_{SS}$; $V_{SS}=7.0\text{V}$
				5	15	mA	All digital inputs at $V_{IN}=3.4\text{V}$
2	Off-state Leakage Current (See G.9 in Appendix)	I_{OFF}		± 1	± 500	nA	$ V_{XI} - V_{Yj} = V_{DD} - V_{EE}$ See Appendix, Fig. A.1
3	Input Logic "0" level	V_{IL}			$0.8 \cdot V_{SS}$	V	$V_{SS}=7.5\text{V}$; $V_{EE}=0\text{V}$
4	Input Logic "1" level	V_{IH}	$2.0 \cdot V_{SS}$			V	$V_{SS}=6.5\text{V}$; $V_{EE}=0\text{V}$
5	Input Logic "1" level	V_{IH}	3.3			V	
6	Input Leakage (digital pins)	I_{LEAK}		0.1	10	μA	All digital inputs at $V_{IN} = V_{SS}$ or V_{DD}

† DC Electrical Characteristics are over recommended temperature range.

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

DC Electrical Characteristics- Switch Resistance - V_{DC} is the external DC offset applied at the analog I/O pins.

	Characteristics	Sym	25 $^{\circ}\text{C}$		70 $^{\circ}\text{C}$		85 $^{\circ}\text{C}$		Units	Test Conditions
			Typ	Max	Typ	Max	Typ	Max		
1	On-state Resistance $V_{DD}=12\text{V}$ $V_{DD}=10\text{V}$ $V_{DD}=5\text{V}$ (See G.1, G.2, G.3 in Appendix)	R_{ON}	45	65		75		80	Ω	$V_{SS}=V_{EE}=0\text{V}$, $V_{DC}=V_{DD}/2$, $ V_{XI}-V_{Yj} = 0.4\text{V}$ See Appendix, Fig. A.2
			55	75		85		90	Ω	
			120	185		215		225	Ω	
2	Difference in on-state resistance between two switches (See G.4 in Appendix)	ΔR_{ON}	5	10		10		10	Ω	$V_{DD}=12\text{V}$, $V_{SS}=V_{EE}=0$, $V_{DC}=V_{DD}/2$, $ V_{XI}-V_{Yj} = 0.4\text{V}$ See Appendix, Fig. A.2



ISO²-CMOS MT88L70 3 Volt Integrated DTMF Receiver

Features

- 2.7 - 3.6 volt operation
- Complete DTMF receiver
- Low power consumption
- Internal gain setting amplifier
- Adjustable guard time
- Central office quality
- Power-down mode
- Inhibit mode
- Functionally compatible with Mitel's MT8870D

ISSUE 2

May 1995

Ordering Information

MT88L70AC	18 Pin Ceramic DIP
MT88L70AE	18 Pin Plastic DIP
MT88L70AS	18 Pin SOIC
MT88L70AN	20 Pin SSOP
MT88L70AT	20 Pin TSSOP
-40 °C to + 85 °C	

Description

The MT88L70 is a complete 3 Volt, DTMF receiver integrating both the bandsplit filter and digital decoder functions. The filter section uses switched capacitor techniques for high and low group filters; the decoder uses digital counting techniques to detect and decode all 16 DTMF tone-pairs into a 4-bit code. External component count is minimized by on chip provision of a differential input amplifier, clock oscillator and latched three-state bus interface.

Applications

- Paging systems
- Repeater systems/mobile radio
- Credit card systems
- Remote control
- Personal computers
- Telephone answering machine

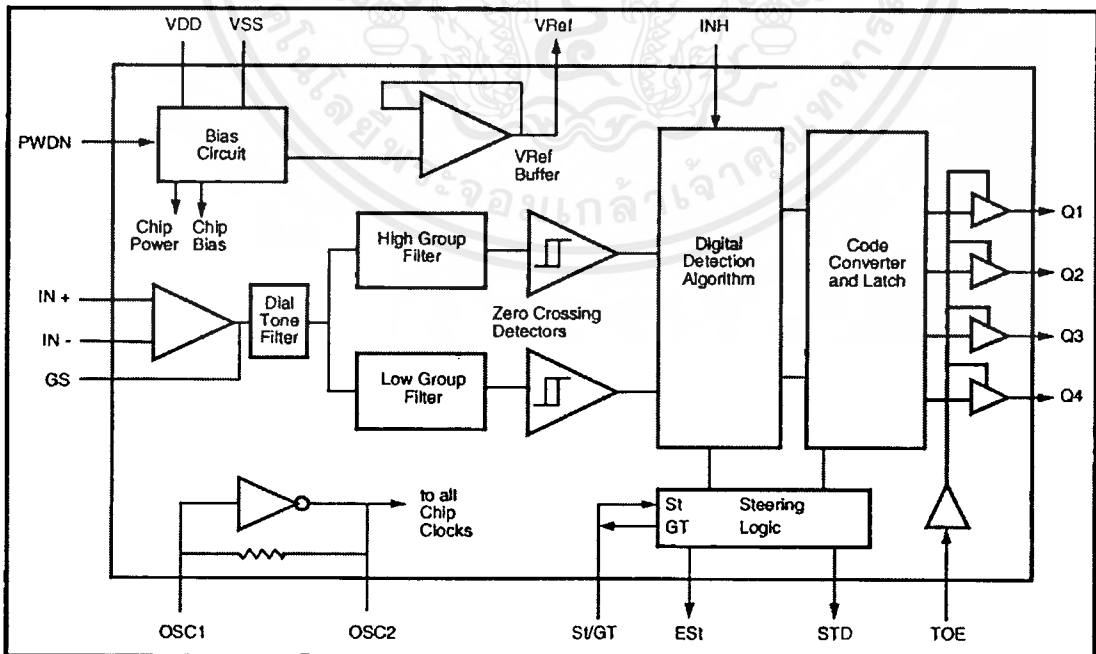


Figure 1 - Functional Block Diagram

MT88L70

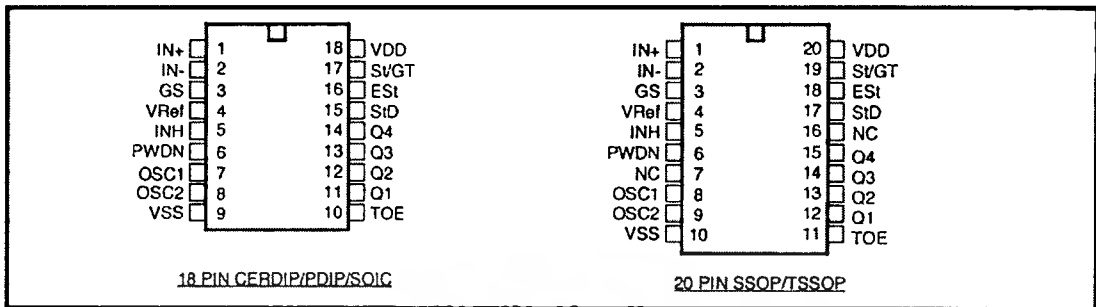


Figure 2 - Pin Connections

Pin Description

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

Functional Description

The MT88L70 monolithic DTMF receiver offers small size, low power consumption and high performance, with 3 volt operation. Its architecture consists of a bandsplit filter section, which separates the high and low group tones, followed by a digital counting section which verifies the frequency and duration of the received tones before passing the corresponding code to the output bus.

Filter Section

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

Decoder Section

Following the filter section is a decoder employing digital counting techniques to determine the frequencies of the incoming tones and to verify that they correspond to standard DTMF frequencies. A complex averaging algorithm protects against tone simulation by extraneous signals such as voice while providing tolerance to small frequency deviations and variations. This averaging algorithm has been developed to ensure an optimum combination of immunity to talk-off and tolerance to the presence of interfering frequencies (third tones) and noise. When the detector recognizes the presence of two valid tones (this is referred to as the "signal condition" in some industry specifications) the "Early Steering" (EST) output will go to an active state. Any subsequent loss of signal condition will cause EST to assume an inactive state (see "Steering Circuit").

Steering Circuit

Before registration of a decoded tone pair, the receiver checks for a valid signal duration (referred to as character recognition condition). This check is performed by an external RC time constant driven by EST. A logic high on EST causes v_c (see Figure 3) to rise as the capacitor discharges. Provided signal condition is maintained (EST remains high) for the

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

Table 1. Functional Decode Table

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

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

Guard Time Adjustment

In many situations not requiring selection of tone duration and interdigital pause, the simple steering circuit shown in Figure 3 is applicable. Component values are chosen according to the formula:

MT88L70

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

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

The value of t_{DP} is a device parameter (see Figure 7) and t_{REC} is the minimum signal duration to be recognized by the receiver. A value for C of 0.1 μ F is recommended for most applications, leaving R to be selected by the designer.

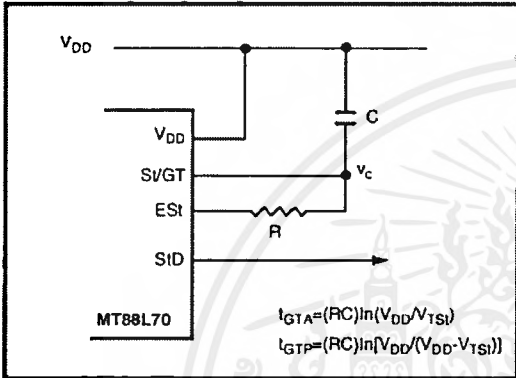


Figure 3 - Basic Steering Circuit

Different steering arrangements may be used to select independently the guard times for tone present (t_{GTP}) and tone absent (t_{GTA}). This may be necessary to meet system specifications which place both accept and reject limits on both tone duration and interdigital pause. Guard time adjustment also allows the designer to tailor system parameters such as talk off and noise immunity. Increasing t_{REC} improves talk-off performance since it reduces the probability that tones simulated by speech will maintain signal condition long enough to be registered. Alternatively, a relatively short t_{REC} with a long t_{DP} would be appropriate for extremely noisy environments where fast acquisition time and immunity to tone drop-outs are required. Design information for guard time adjustment is shown in Figure 4.

Power-down and Inhibit Mode

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

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

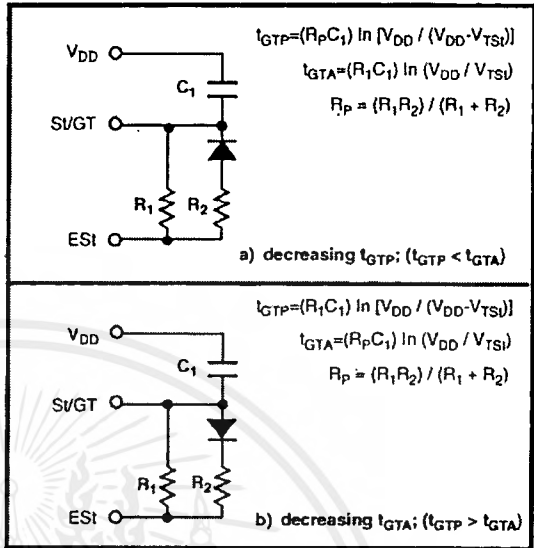


Figure 4 - Guard Time Adjustment

Differential Input Configuration

The input arrangement of the MT88L70 provides a differential-input operational amplifier as well as a bias source (V_{Ref}) which is used to bias the inputs at mid-rail. Provision is made for connection of a feedback resistor to the op-amp output (GS) for adjustment of gain. In a single-ended configuration,

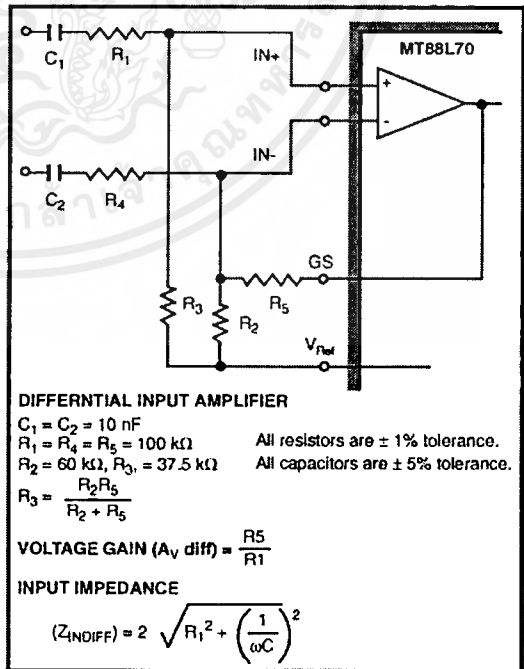


Figure 5 - Differential Input Configuration

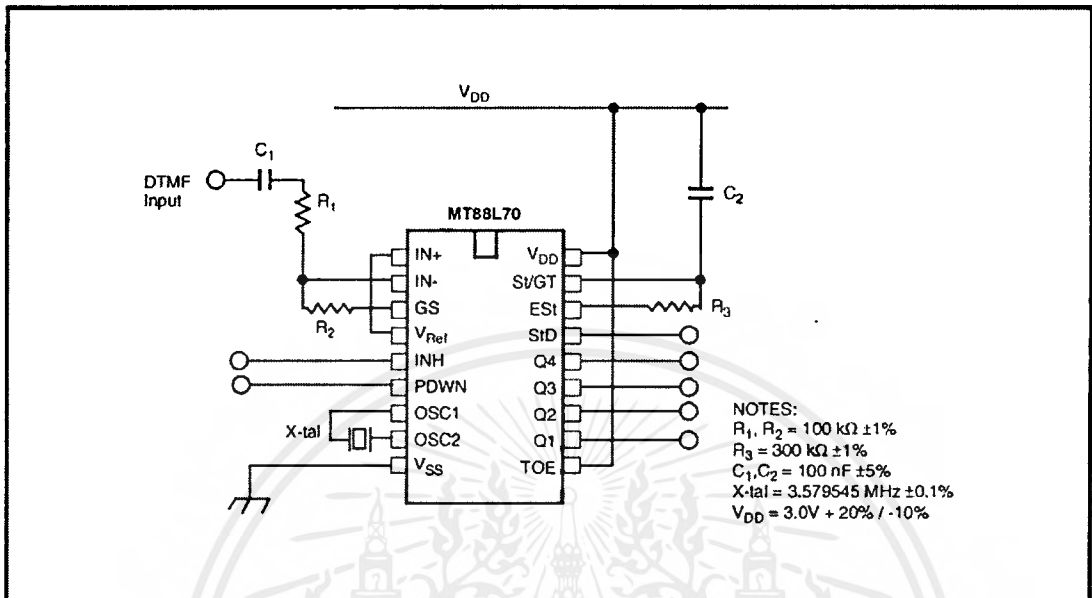


Figure 6 - Single-Ended Input Configuration

the input pins are connected as shown in Figure 6 with the op-amp connected for unity gain and V_{Ref} biasing the input at $1/2V_{DD}$. Figure 5 shows the differential configuration, which permits the adjustment of gain with the feedback resistor R_5 .

Crystal Oscillator

The internal clock circuit is completed with the addition of an external 3.579545 MHz crystal and is connected as shown in Figure 6 (Single-ended Input Configuration).

Applications

A single-ended input configuration is shown in Figure 6. For applications with differential signal inputs the circuit shown in Figure 5 may be used.

MT88L70

Absolute Maximum Ratings†

	Parameter	Symbol	Min	Max	Units
1	DC Power Supply Voltage	V_{DD}		7	V
2	Voltage on any pin	V_I	$V_{SS}-0.3$	$V_{DD}+0.3$	V
3	Current at any pin (other than supply)	I_I		10	mA
4	Storage temperature	T_{STG}	-65	+150	°C
5	Package power dissipation	P_D		500	mW

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

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

	Parameter	Sym	Min	Typ‡	Max	Units	Test Conditions
1	DC Power Supply Voltage	V_{DD}	2.7	3.0	3.6	V	
2	Operating Temperature	T_O	-40		+85	°C	
3	Crystal/Clock Frequency	f_c		3.579545		MHz	
4	Crystal/Clock Freq. Tolerance	Δf_c		± 0.1		%	

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

DC Electrical Characteristics - $V_{DD}=3.0V \pm 20\%/-10\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^\circ C \leq T_O \leq +85^\circ C$, unless otherwise stated.

		Characteristics	Sym	Min	Typ‡	Max	Units	Test Conditions
1 2 3	S U P P L Y	Standby supply current	I_{DDQ}		1	10	μA	PWDN= V_{DD}
		Operating supply current	I_{DD}		2.0	5.5	mA	
		Power consumption	P_O		6		mW	$f_c=3.579545$ MHz
4 5 6 7 8 9 10	I N P U T S	High level input	V_{IH}	2.1			V	$V_{DD}=3.0V$
		Low level input voltage	V_{IL}			0.9	V	$V_{DD}=3.0V$
		Input leakage current	I_{IH}/I_{IL}		0.05	5	μA	$V_{IN}=V_{SS}$ or V_{DD}
		Pull up (source) current	I_{SO}		4	15	μA	TOE (pin 10)=0, $V_{DD}=3.0V$
		Pull down (sink) current	I_{SI}		15	40	μA	$INH=V_{DD}$, PWDN= V_{DD} , $V_{DD}=3.0V$
		Input impedance (IN+, IN-)	R_{IN}		10		M Ω	@ 1 kHz
		Steering threshold voltage	V_{TST}		$0.465V_{DD}$		V	
11 12 13 14 15 16	O U T P U T S	Low level output voltage	V_{OL}			$V_{SS}+0.03$	V	No load
		High level output voltage	V_{OH}	$V_{DD}-0.03$			V	No load
		Output low (sink) current	I_{OL}	1.5	8		mA	$V_{OUT}=0.4$ V
		Output high (source) current	I_{OH}	1.0	3.0		mA	$V_{OUT}=3.6$ V, $V_{DD}=3.6V$
		V_{Ref} output voltage	V_{Ref}		$0.512V_{DD}$		V	No load
		V_{Ref} output resistance	R_{OR}		1		k Ω	

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

Operating Characteristics - $V_{DD}=3.0V \pm 20\%/-10\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^{\circ}C \leq T_O \leq +85^{\circ}C$, unless otherwise stated.
Gain Setting Amplifier

	Characteristics	Sym	Min	Typ [‡]	Max	Units	Test Conditions
1	Input leakage current	I_{IN}			100	nA	$V_{SS} \leq V_{IN} \leq V_{DD}$
2	Input resistance	R_{IN}	10			M Ω	
3	Input offset voltage	V_{OS}			25	mV	
4	Power supply rejection	PSRR	50			dB	1 kHz
5	Common mode rejection	CMRR	40			dB	$V_{SS} + 0.75 V \leq V_{IN} \leq V_{DD} - 0.75$ biased at $V_{Ref} = 1.5 V$
6	DC open loop voltage gain	A_{VOL}	32			dB	
7	Unity gain bandwidth	f_C	0.30			MHz	
8	Output voltage swing	V_O		2.2		V_{pp}	Load $\geq 100 k\Omega$ to V_{SS} @ GS
9	Maximum capacitive load (GS)	C_L			100	pF	
10	Resistive load (GS)	R_L			50	k Ω	
11	Common mode range	V_{CM}		1.5		V_{pp}	No Load

AC Electrical Characteristics - $V_{DD}=3.0V \pm 20\%/-10\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^{\circ}C \leq T_O \leq +85^{\circ}C$, using Test Circuit shown in Fig. 6.

	Characteristics	Sym	Min	Typ [‡]	Max	Units	Notes*
1	Valid input signal levels (each tone of composite signal)		-34 15.4		-4.0 489	dBm mV _{RMS}	1,2,3,5,6,9 Min @ $V_{DD}=3.6V$ Max @ $V_{DD}=2.7V$
2	Negative twist accept				8	dB	2,3,6,9,12
3	Positive twist accept				8	dB	2,3,6,9,12
4	Frequency deviation accept		$\pm 1.5\% \pm 2 Hz$				2,3,5,9
5	Frequency deviation reject		$\pm 3.5\%$				2,3,5,9
6	Third zone tolerance			-16		dB	2,3,4,5,9,10
7	Noise tolerance			-12		dB	2,3,4,5,7,9,10
8	Dial zone tolerance			+22		dB	2,3,4,5,8,9,11

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

***NOTES**

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

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MT88L70

AC Electrical Characteristics - $V_{DD}=3.0V\pm 20\%/ -10\%$, $V_{SS}=0V$, $-40^{\circ}C \leq T_o \leq +85^{\circ}C$, using Test Circuit shown in Figure 6.

		Characteristics	Sym	Min	Typ [‡]	Max	Units	Conditions
1	T I M I N G	Tone present detect time	t_{DP}	5	11	14	ms	Note 1
2		Tone absent detect time	t_{DA}	0.5	4	8.5	ms	Note 1
3		Tone duration accept	t_{REC}			40	ms	Note 2
4		Tone duration reject	$t_{\overline{REC}}$	20			ms	Note 2
5		Interdigit pause accept	t_{ID}			40	ms	Note 2
6		Interdigit pause reject	t_{DO}	20			ms	Note 2
7	O U T P U T S	Propagation delay (St to Q)	t_{PQ}			11	μs	TOE= V_{DD}
8		Propagation delay (St to StD)	t_{PSID}			20	μs	TOE= V_{DD}
9		Output data set up (Q to StD)	t_{OSD}		5.0		μs	TOE= V_{DD}
10		Propagation delay (TOE to Q ENABLE)	t_{PTE}		50		ns	load of 10 k Ω , 50 pF
11		Propagation delay (TOE to Q DISABLE)	t_{PTD}		130		ns	load of 10 k Ω , 50 pF
12	P D W N	Power-up time	t_{PU}		30		ms	Note 3
13		Power-down time	t_{PD}		20		ms	
14	C L O C K	Crystal/clock frequency	f_C	3.5759	3.5795	3.5831	MHz	
15		Clock input rise time	t_{LHCL}			110	ns	Ext. clock
16		Clock input fall time	t_{HLCL}			110	ns	Ext. clock
17		Clock input duty cycle	DC _{CL}	40	50	60	%	Ext. clock
18		Capacitive load (OSC2)	C_{LO}			15	pF	

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

***NOTES:**

- Used for guard-time calculation purposes only and tested at -4dBm.
- These, user adjustable parameters, are not device specifications. The adjustable settings of these minimums and maximums are recommendations based upon network requirements.
- With valid tone present at input. t_{PU} equals time from PDWN going low until EST going high.

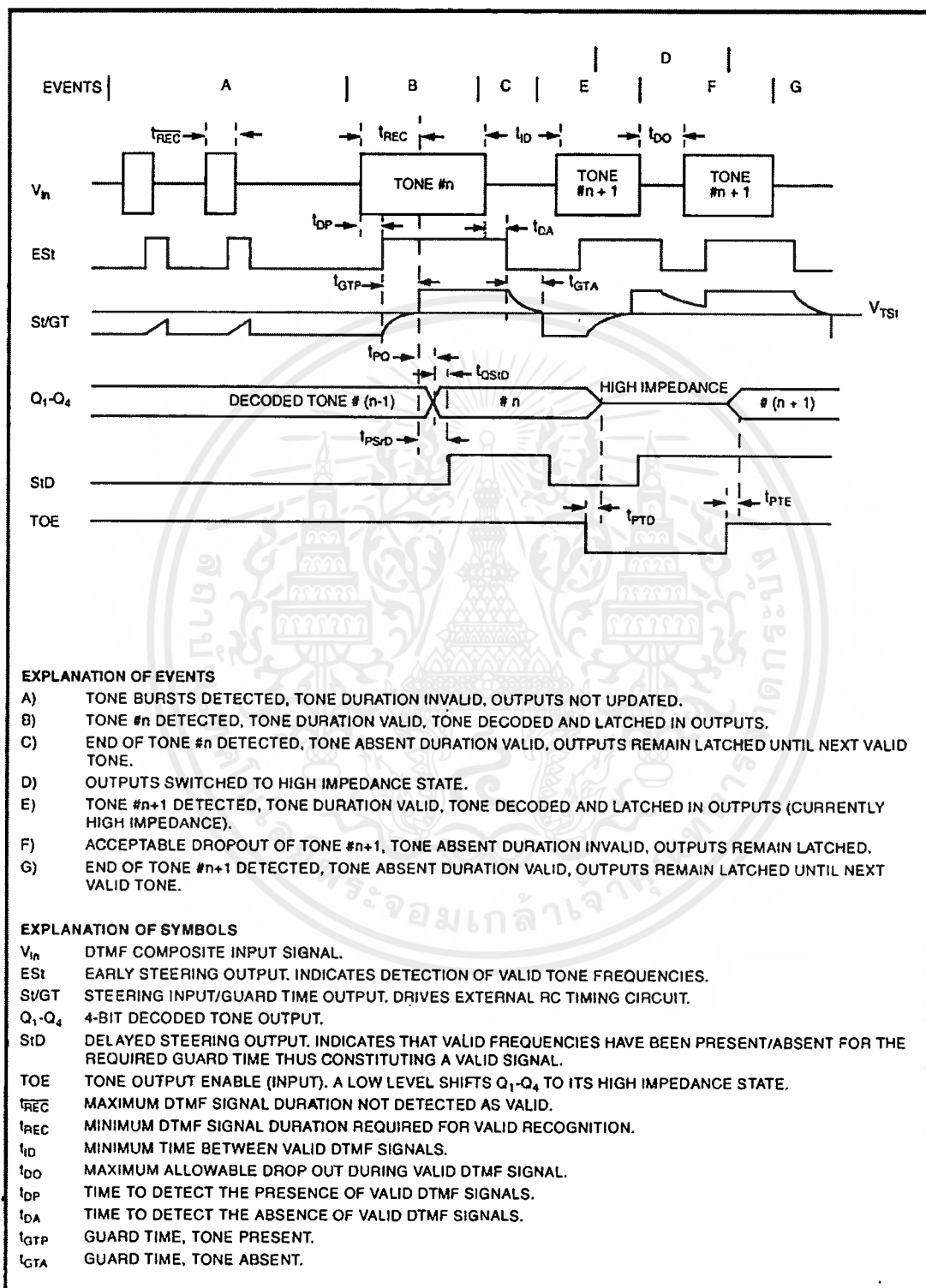


Figure 7 - Timing Diagram



TDA2030

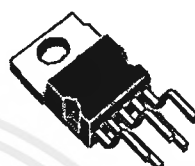
14W Hi-Fi AUDIO AMPLIFIER

DESCRIPTION

The TDA2030 is a monolithic integrated circuit in Pentawatt® package, intended for use as a low frequency class AB amplifier. Typically it provides 14W output power ($d = 0.5\%$) at 14V/4 Ω ; at $\pm 14V$ or 28V, the guaranteed output power is 12W on a 4 Ω load and 8W on a 8 Ω (DIN45500).

The TDA2030 provides high output current and has very low harmonic and cross-over distortion.

Further the device incorporates an original (and patented) short circuit protection system comprising an arrangement for automatically limiting the dissipated power so as to keep the working point of the output transistors within their safe operating area. A conventional thermal shut-down system is also included.



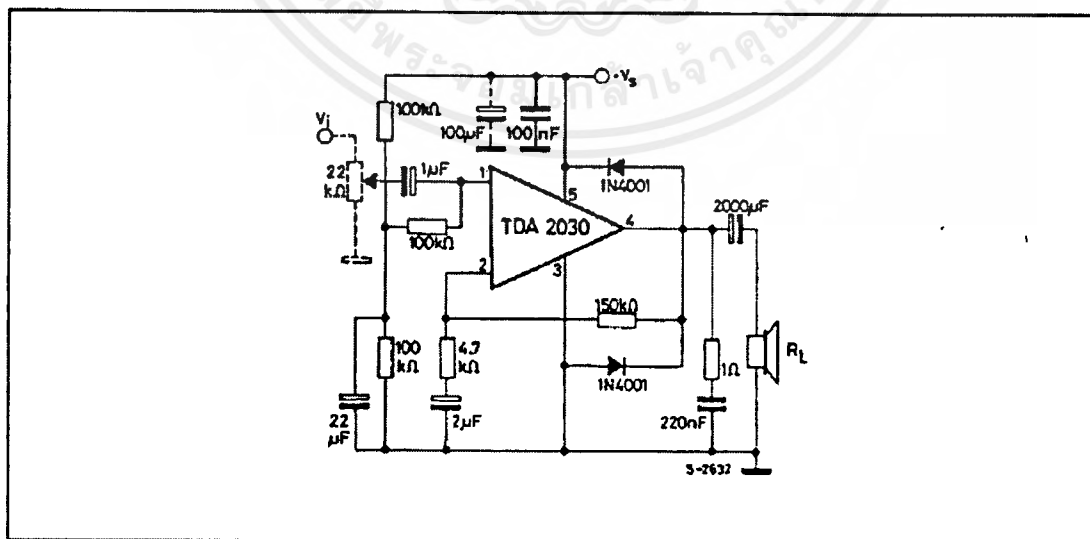
Pentawatt

ORDERING NUMBERS : TDA2030H
TDA2030V

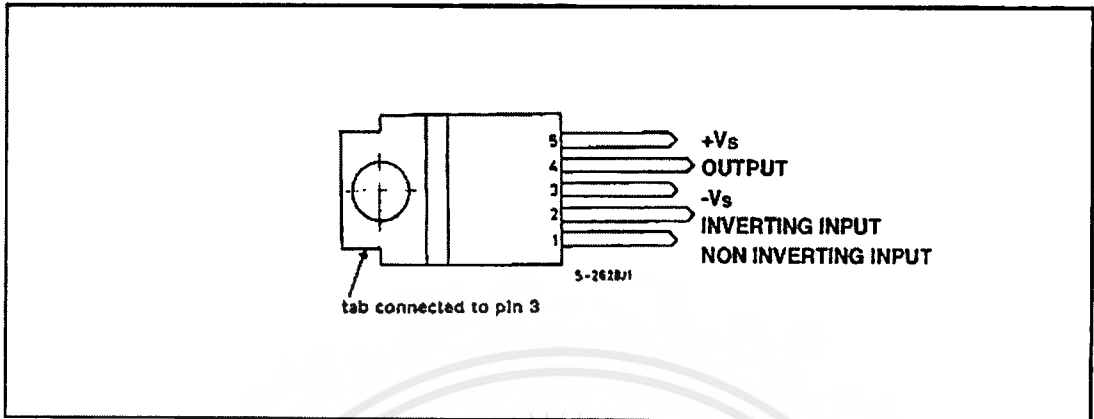
ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Symbol	Parameter	Value	Unit
V_s	Supply voltage	± 18 (36)	V
V_i	Input voltage	V_s	
V_d	Differential input voltage	± 15	V
I_o	Output peak current (internally limited)	3.5	A
P_{tot}	Power dissipation at $T_{case} = 90^\circ C$	20	W
T_{stg}, T_j	Storage and junction temperature	-40 to 150	$^\circ C$

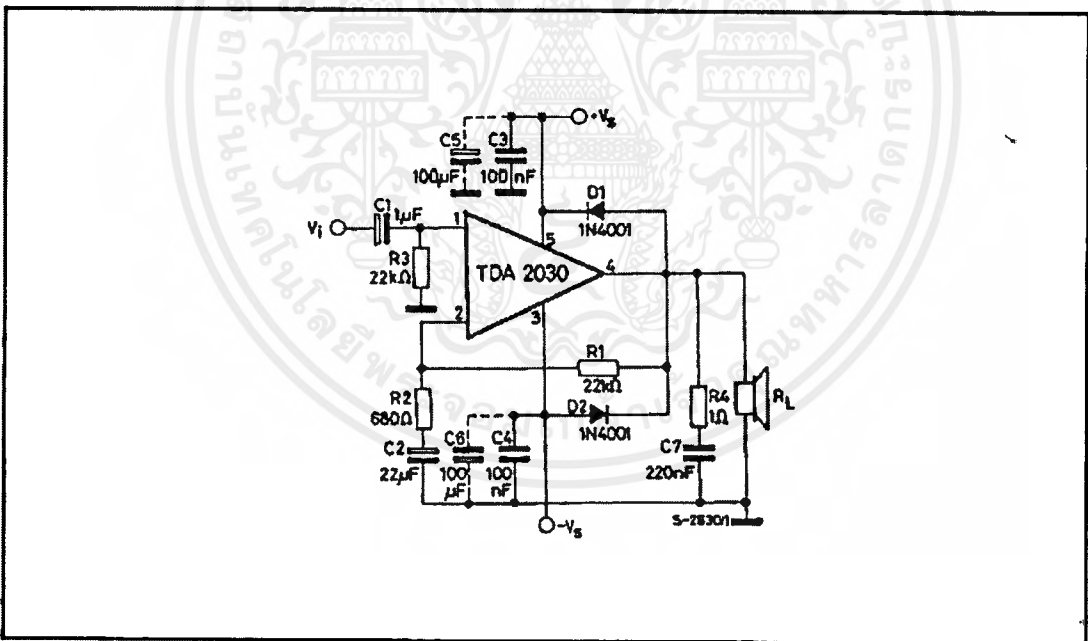
TYPICAL APPLICATION



PIN CONNECTION (top view)



TEST CIRCUIT



THERMAL DATA

Symbol	Parameter	Value	Unit
$R_{\theta j-case}$	Thermal resistance junction-case	max 3	$^{\circ}\text{C/W}$

ELECTRICAL CHARACTERISTICS (Refer to the test circuit, $V_s = \pm 14\text{V}$, $T_{amb} = 25^{\circ}\text{C}$ unless otherwise specified) for single Supply refer to fig. 15 $V_s = 28\text{V}$

Symbol	Parameter	Test conditions	Min.	Typ.	Max.	Unit
V_s	Supply voltage		± 6 12		± 18 36	V
I_d	Quiescent drain current	$V_s = \pm 18\text{V}$ ($V_s = 36\text{V}$)		40	60	mA
I_b	Input bias current			0.2	2	μA
V_{os}	Input offset voltage			± 2	± 20	mV
I_{os}	Input offset current			± 20	± 200	nA
P_o	Output power	$d = 0.5\%$ $G_v = 30\text{ dB}$ $f = 40\text{ to }15,000\text{ Hz}$ $R_L = 4\Omega$ $R_L = 8\Omega$	12 8	14 9		W W
		$d = 10\%$ $G_v = 30\text{ dB}$ $f = 1\text{ KHz}$ $R_L = 4\Omega$ $R_L = 8\Omega$		18 11		W W
d	Distortion	$P_o = 0.1\text{ to }12\text{W}$ $R_L = 4\Omega$ $G_v = 30\text{ dB}$ $f = 40\text{ to }15,000\text{ Hz}$		0.2	0.5	%
		$P_o = 0.1\text{ to }8\text{W}$ $R_L = 8\Omega$ $G_v = 30\text{ dB}$ $f = 40\text{ to }15,000\text{ Hz}$		0.1	0.5	%
B	Power Bandwidth (-3 dB)	$G_v = 30\text{ dB}$ $P_o = 12\text{W}$ $R_L = 4\Omega$	10 to 140,000			Hz
R_i	Input resistance (pin 1)		0.5	5		$\text{M}\Omega$
G_v	Voltage gain (open loop)			90		dB
G_v	Voltage gain (closed loop)	$f = 1\text{ kHz}$	29.5	30	30.5	dB
e_N	Input noise voltage	B = 22 Hz to 22 KHz		3	10	μV
i_N	Input noise current			80	200	pA
SVR	Supply voltage rejection	$R_L = 4\Omega$ $G_v = 30\text{ dB}$ $R_g = 22\text{ k}\Omega$ $V_{ripple} = 0.5\text{ V}_{eff}$ $f_{ripple} = 100\text{ Hz}$	40	50		dB
I_d	Drain current	$P_o = 14\text{W}$ $R_L = 4\Omega$		900		mA
		$P_o = \text{W}$ $R_L = 8\Omega$		500		mA

Figure 1. Output power vs. supply voltage

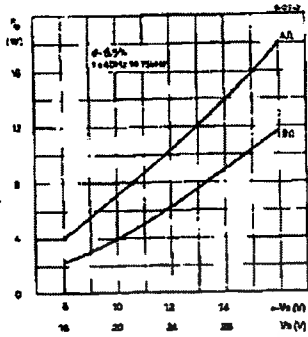


Figure 2. Output power vs. supply voltage

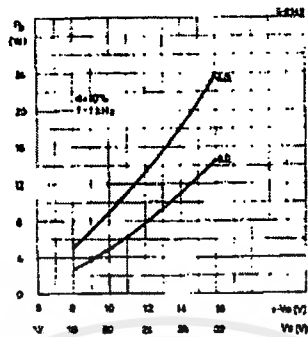


Figure 3. Distortion vs. output power

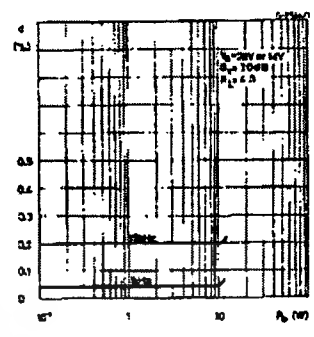


Figure 4. Distortion vs. output power

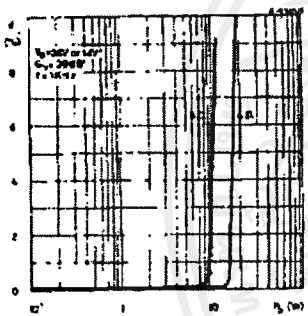


Figure 5. Distortion vs. output power

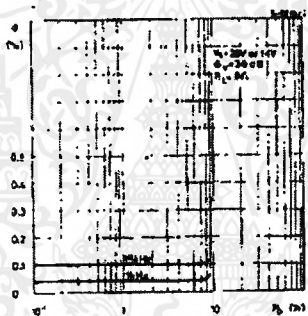


Figure 6. Distortion vs. frequency

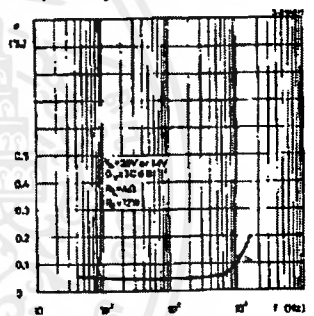


Figure 7. Distortion vs. frequency

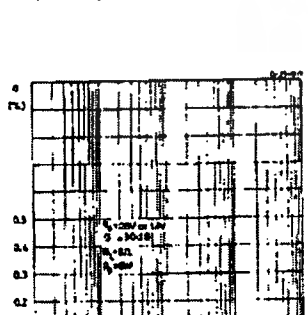


Figure 8. Frequency response with different values of the rolloff capacitor C8 (see fig. 13)

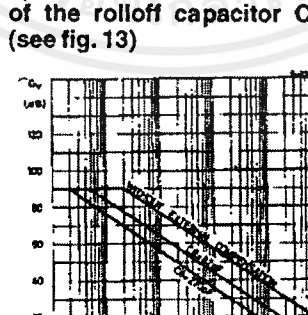
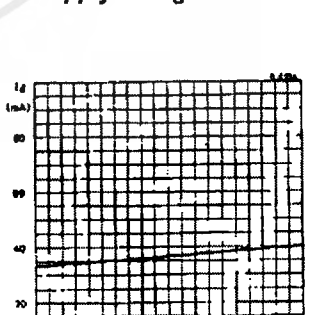


Figure 9. Quiescent current vs. supply voltage



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Figure 10. Supply voltage rejection vs. voltage gain

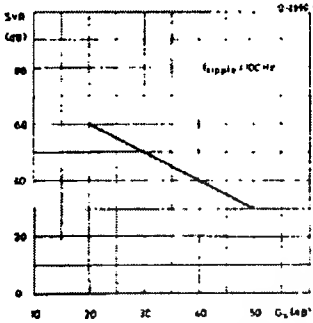


Figure 11. Power dissipation and efficiency vs. output power

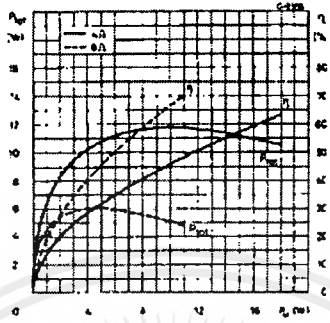
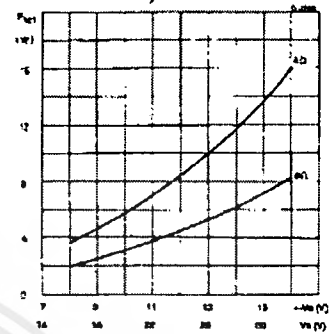


Figure 12. Maximum power dissipation vs. supply voltage (sine wave operation)



APPLICATION INFORMATION

Figure 13. Typical amplifier with split power supply

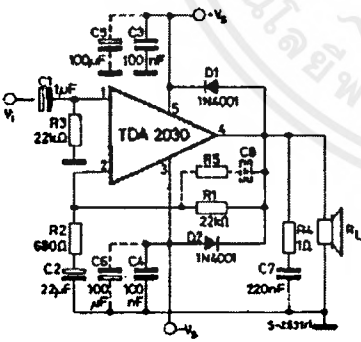
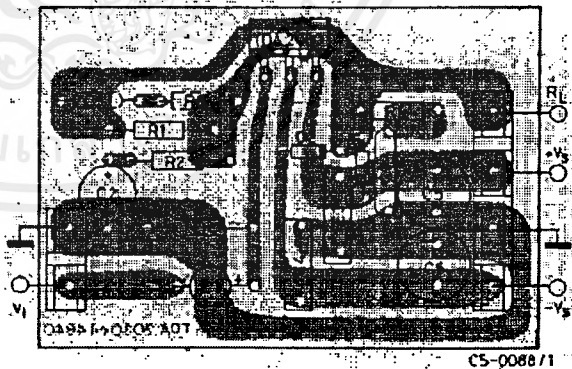


Figure 14. P.C. board and component layout for the circuit of fig. 13 (1 : 1 scale)



APPLICATION INFORMATION (continued)

Figure 15. Typical amplifier with single power supply

Figure 16. P.C. board and component layout for the circuit of fig. 15 (1 : 1 scale)

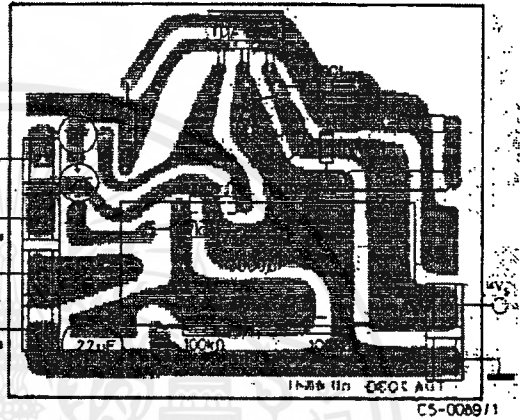
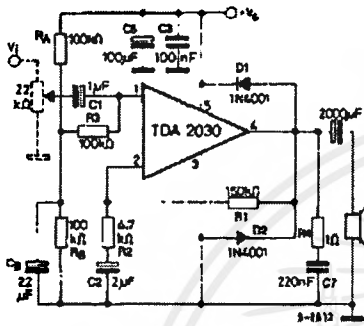
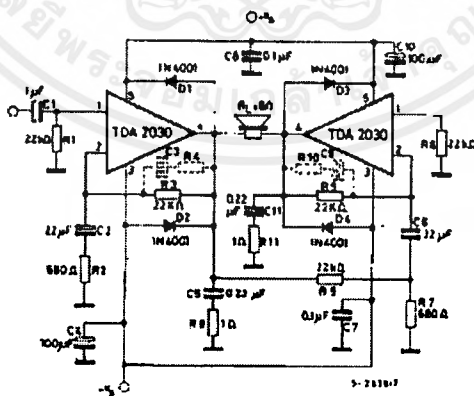


Figure 17. Bridge amplifier configuration with split power supply ($P_o = 28W, V_s = \pm 14V$)



PRACTICAL CONSIDERATIONS

Printed circuit board

The layout shown in Fig. 16 should be adopted by the designers. If different layouts are used, the ground points of input 1 and input 2 must be well decoupled from the ground return of the output in which a high current flows.

Assembly suggestion

No electrical isolation is needed between the

package and the heatsink with single supply voltage configuration.

Application suggestions

The recommended values of the components are those shown on application circuit of fig. 13. Different values can be used. The following table can help the designer.

Component	Recomm. value	Purpose	Larger than recommended value	Smaller than recommended value
R1	22 k Ω	Closed loop gain setting	Increase of gain	Decrease of gain (*)
R2	680 Ω	Closed loop gain setting	Decrease of gain (*)	Increase of gain
R3	22 k Ω	Non inverting input biasing	Increase of input impedance	Decrease of input impedance
R4	1 Ω	Frequency stability	Danger of oscillat. at high frequencies with induct. loads	
R5	$\cong 3 R2$	Upper frequency cutoff	Poor high frequencies attenuation	Danger of oscillation
C1	1 μF	Input DC decoupling		Increase of low frequencies cutoff
C2	22 μF	Inverting DC decoupling		Increase of low frequencies cutoff
C3, C4	0.1 μF	Supply voltage bypass		Danger of oscillation
C5, C6	100 μF	Supply voltage bypass		Danger of oscillation
C7	0.22 μF	Frequency stability		Danger of oscillation
C8	$\cong \frac{1}{2\pi B R1}$	Upper frequency cutoff	Smaller bandwidth	Larger bandwidth
D1, D2	1N4001	To protect the device against output voltage spikes		

(*) Closed loop gain must be higher than 24dB

SINGLE SUPPLY APPLICATION

Component	Recomm. value	Purpose	Larger than recommended value	Smaller than recommended value
R1	150 k Ω	Closed loop gain setting	Increase of gain	Decrease of gain (*)
R2	4.7 k Ω	Closed loop gain setting	Decrease of gain (*)	Increase of gain
R3	100 k Ω	Non inverting input biasing	Increase of input impedance	Decrease of input impedance
R4	1 Ω	Frequency stability	Danger of oscillat. at high frequencies with induct. loads	
R _A /R _B	100 k Ω	Non inverting input Biasing		Power Consumption
C1	1 μ F	Input DC decoupling		Increase of low frequencies cutoff
C2	22 μ F	Inverting DC decoupling		Increase of low frequencies cutoff
C3	0.1 μ F	Supply voltage bypass		Danger of oscillation
C5	100 μ F	Supply voltage bypass		Danger of oscillation
C7	0.22 μ F	Frequency stability		Danger of oscillation
C8	$\approx \frac{1}{2\pi B R1}$	Upper frequency cutoff	Smaller bandwidth	Larger bandwidth
D1, D2	1N4001	To protect the device against output voltage spikes		

(*) Closed loop gain must be higher than 24dB

SHORT CIRCUIT PROTECTION

The TDA2030 has an original circuit which limits the current of the output transistors. Fig. 18 shows that the maximum output current is a function of the collector emitter voltage; hence the output transistors work within their safe operating area (Fig. 2). This function can therefore be considered as being

peak power limiting rather than simple current limiting.

It reduces the possibility that the device gets damaged during an accidental short circuit from AC output to ground.

Figure 18. Maximum output current vs. voltage [V_{CEsat}] across each output transistor

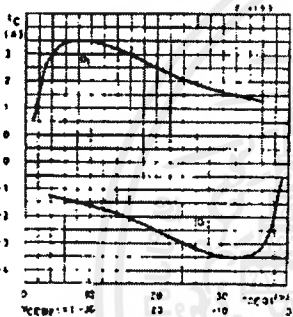
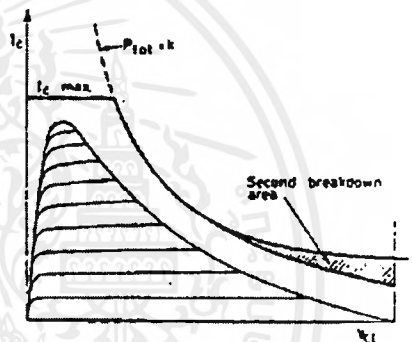


Figure 19. Safe operating area and collector characteristics of the protected power transistor



THERMAL SHUT-DOWN

The presence of a thermal limiting circuit offers the following advantages:

1. An overload on the output (even if it is permanent), or an above limit ambient temperature can be easily supported since the T_j cannot be higher than 150°C .
2. The heatsink can have a smaller factor of safety compared with that of a conventional circuit. There is no possibility of device damage due to high junction temperature. If for any reason, the

junction temperature increases up to 150°C , the thermal shut-down simply reduces the power dissipation at the current consumption.

The maximum allowable power dissipation depends upon the size of the external heatsink (i.e. its thermal resistance); fig. 22 shows this dissipable power as a function of ambient temperature for different thermal resistance.

Figure 20. Output power and drain current vs. case temperature ($R_L = 4\Omega$)

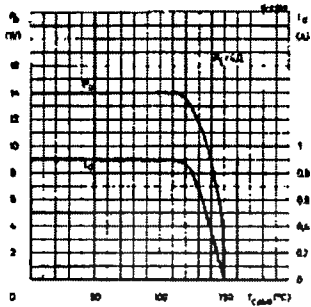


Figure 21. Output power and drain current vs. case temperature ($R_L = 8\Omega$)

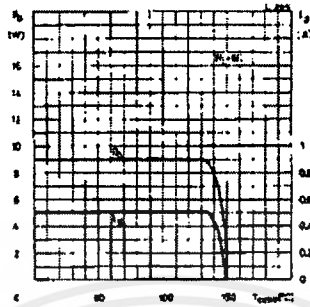


Figure 22. Maximum allowable power dissipation vs. ambient temperature

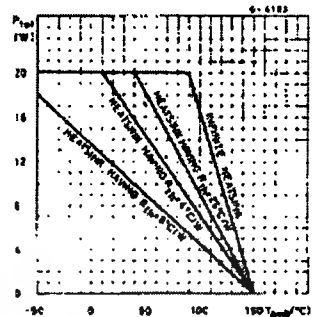
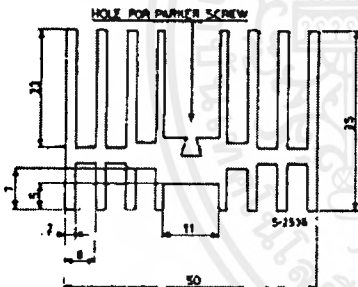


Figure 23. Example of heat-sink



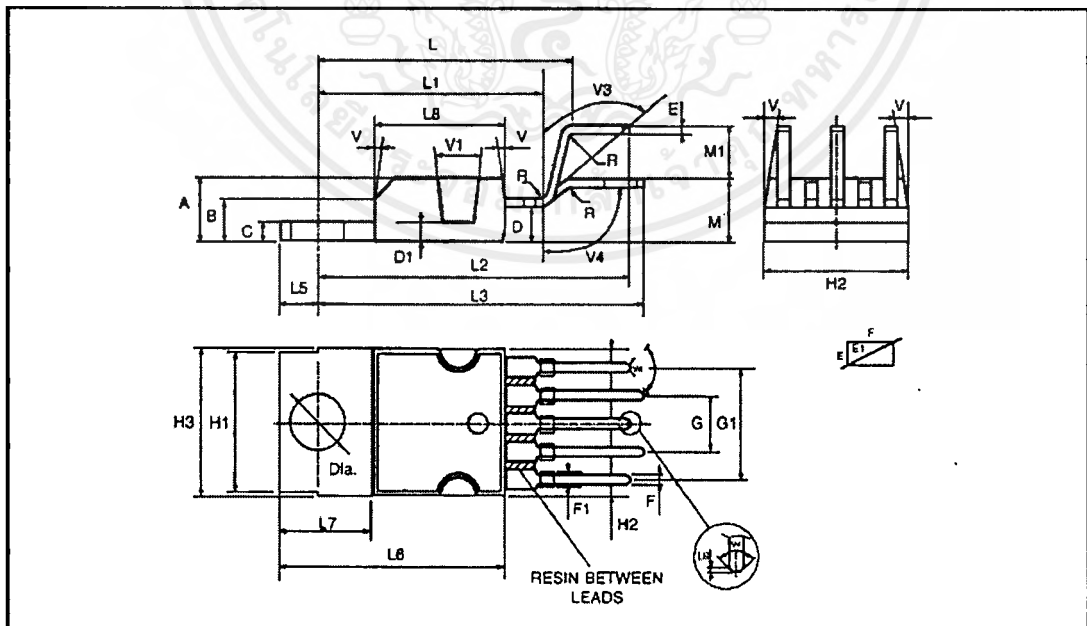
Dimension : suggestion.

The following table shows the length that the heatsink in fig.23 must have for several values of P_{tot} and R_{th} .

P_{tot} (W)	12	8	6
Length of heatsink (mm)	60	40	30
R_{th} of heatsink (5 C/W)	4.2	6.2	8.3

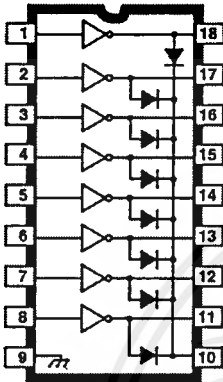
PENTAWATT PACKAGE MECHANICAL DATA

DIM.	mm			inch		
	MIN.	TYP.	MAX.	MIN.	TYP.	MAX.
A			4.8			0.189
C			1.37			0.054
D	2.4		2.8	0.094		0.110
D1	1.2		1.35	0.047		0.053
E	0.35		0.55	0.014		0.022
E1	0.76		1.19	0.030		0.047
F	0.8		1.05	0.031		0.041
F1	1		1.4	0.039		0.055
G	3.2	3.4	3.6	0.126	0.134	0.142
G1	6.6	6.8	7	0.260	0.268	0.276
H2			10.4			0.409
H3	10.05		10.4	0.396		0.409
L	17.55	17.85	18.15	0.691	0.703	0.715
L1	15.55	15.75	15.95	0.612	0.620	0.628
L2	21.2	21.4	21.6	0.831	0.843	0.850
L3	22.3	22.5	22.7	0.878	0.886	0.894
L4			1.29			0.051
L5	2.6		3	0.102		0.118
L6	15.1		15.8	0.594		0.622
L7	6		6.6	0.236		0.260
L9		0.2			0.008	
M	4.23	4.5	4.75	0.167	0.177	0.187
M1	3.75	4	4.25	0.148	0.157	0.167
V4			40° (typ.)			
Dia	3.65		3.85	0.144		0.152



2803 THRU 2824

HIGH-VOLTAGE, HIGH-CURRENT DARLINGTON ARRAYS



Dep. No. A-10,322A

Note that the ULx28xxA series (dual in-line package) and ULx28xxLW series (small-outline IC package) are electrically identical and share a common terminal number assignment.

ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Output Voltage, V_{CE}	
(x2803x and x2804x)	50 V
(x2823x and x2824x)	95 V
Input Voltage, V_{IN}	30 V
Continuous Output Current, I_C	500 mA
Continuous Input Current, I_{IN}	25 mA
Power Dissipation, P_D	
(one Darlington pair)	1.0 W
(total package)	See Graph
Operating Temperature Range, T_A	
Prefix 'ULN'	-20°C to +85°C
Prefix 'ULQ'	-40°C to +85°C
Storage Temperature Range,	
T_S	-55°C to +150°C

Featuring continuous load current ratings to 500 mA for each of the drivers, the Series ULN28xxA/LW and ULQ28xxA/LW high-voltage, high-current Darlington arrays are ideally suited for interfacing between low-level logic circuitry and multiple peripheral power loads. Typical power loads totaling over 260 W (350 mA x 8, 95 V) can be controlled at an appropriate duty cycle depending on ambient temperature and number of drivers turned ON simultaneously. Typical loads include relays, solenoids, stepping motors, magnetic print hammers, multiplexed LED and incandescent displays, and heaters. All devices feature open-collector outputs with integral clamp diodes.

The ULx2803A, ULx2803LW, ULx2823A, and ULN2823LW have series input resistors selected for operation directly with 5 V TTL or CMOS. These devices will handle numerous interface needs — particularly those beyond the capabilities of standard logic buffers.

The ULx2804A, ULx2804LW, ULx2824A, and ULN2824LW have series input resistors for operation directly from 6 V to 15 V CMOS or PMOS logic outputs.

The ULx2803A/LW and ULx2804A/LW are the standard Darlington arrays. The outputs are capable of sinking 500 mA and will withstand at least 50 V in the OFF state. Outputs may be paralleled for higher load current capability. The ULx2823A/LW and ULx2824A/LW will withstand 95 V in the OFF state.

These Darlington arrays are furnished in 18-pin dual in-line plastic packages (suffix 'A') or 18-lead small-outline plastic packages (suffix 'LW'). All devices are pinned with outputs opposite inputs to facilitate ease of circuit board layout. Prefix 'ULN' devices are rated for operation over the temperature range of -20°C to +85°C; prefix 'ULQ' devices are rated for operation to -40°C.

FEATURES

- TTL, DTL, PMOS, or CMOS Compatible Inputs
- Output Current to 500 mA
- Output Voltage to 95 V
- Transient-Protected Outputs
- Dual In-Line Package or Wide-Body Small-Outline Package

x = Character to identify specific device. Characteristic shown applies to family of devices with remaining digits as shown. See matrix on next page.

**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

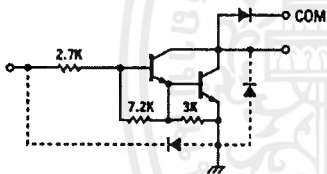
DEVICE PART NUMBER DESIGNATION

$V_{CE(MAX)}$	50 V	95 V
$I_{C(MAX)}$	500 mA	500 mA
Logic	Part Number	
5V TTL, CMOS	ULN2803A* ULN2803LW*	ULN2823A* ULN2823LW
6-15 V CMOS, PMOS	ULN2804A* ULN2804LW*	ULN2824A* ULN2824LW

* Also available for operation between -40°C and +85°C. To order, change prefix from 'ULN' to 'ULQ'.

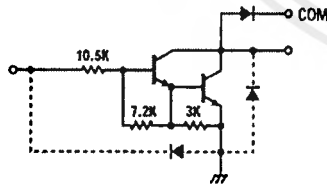
PARTIAL SCHEMATICS

ULx28x3A/LW (Each Driver)

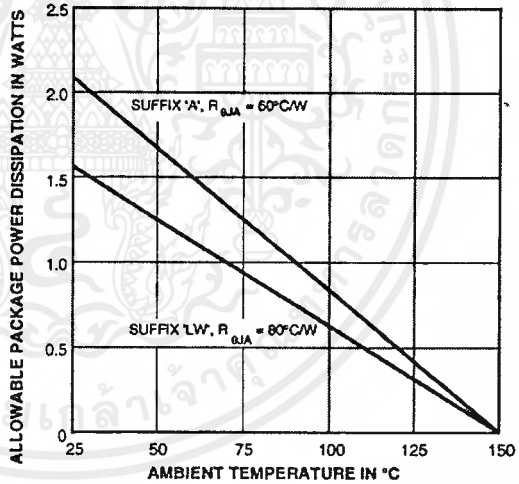


Dwg. No. A-6651

ULx28x4A/LW (Each Driver)



Dwg. No. A-6646A



Dwg. GP-018B

x = Character to identify specific device. Specification shown applies to family of devices with remaining digits as shown. See matrix above.

**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

**Types ULx2803A, ULx2803LW, ULx2804A, and ULx2804LW
ELECTRICAL CHARACTERISTICS at +25°C (unless otherwise noted).**

Characteristic	Symbol	Test Fig.	Applicable Devices	Test Conditions	Limits			
					Min.	Typ.	Max.	Units
Output Leakage Current	I_{CEX}	1A	All	$V_{CE} = 50\text{ V}, T_A = 25^\circ\text{C}$	—	< 1	50	mA
				$V_{CE} = 50\text{ V}, T_A = 70^\circ\text{C}$	—	< 1	100	mA
		1B	ULx2804x	$V_{CE} = 50\text{ V}, T_A = 70^\circ\text{C}, V_{IN} = 1.0\text{ V}$	—	< 5	500	mA
Collector-Emitter Saturation Voltage	$V_{CE(SAT)}$	2	All	$I_C = 100\text{ mA}, I_B = 250\text{ mA}$	—	0.9	1.1	V
				$I_C = 200\text{ mA}, I_B = 350\text{ mA}$	—	1.1	1.3	V
				$I_C = 350\text{ mA}, I_B = 500\text{ mA}$	—	1.3	1.6	V
Input Current	$I_{IN(ON)}$	3	ULx2803x	$V_{IN} = 3.85\text{ V}$	—	0.93	1.35	mA
			ULx2804x	$V_{IN} = 5.0\text{ V}$	—	0.35	0.5	mA
				$V_{IN} = 12\text{ V}$	—	1.0	1.45	mA
	$I_{IN(OFF)}$	4	All	$I_C = 500\text{ mA}, T_A = 70^\circ\text{C}$	50	65	—	mA
Input Voltage	$V_{IN(ON)}$	5	ULx2803x	$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 200\text{ mA}$	—	—	2.4	V
				$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 250\text{ mA}$	—	—	2.7	V
				$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 300\text{ mA}$	—	—	3.0	V
		ULx2804x	$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 125\text{ mA}$	—	—	5.0	V	
			$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 200\text{ mA}$	—	—	6.0	V	
			$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 275\text{ mA}$	—	—	7.0	V	
			$V_{CE} = 2.0\text{ V}, I_C = 350\text{ mA}$	—	—	8.0	V	
Input Capacitance	C_{IN}	—	All		—	15	25	pF
Turn-On Delay	t_{PLH}	8	All	$0.5 E_{IN}$ to $0.5 E_{OUT}$	—	0.25	1.0	ns
Turn-Off Delay	t_{PHL}	8	All	$0.5 E_{IN}$ to $0.5 E_{OUT}$	—	0.25	1.0	ns
Clamp Diode Leakage Current	I_R	6	All	$V_R = 50\text{ V}, T_A = 25^\circ\text{C}$	—	—	50	mA
				$V_R = 50\text{ V}, T_A = 70^\circ\text{C}$	—	—	100	mA
Clamp Diode Forward Voltage	V_F	7	All	$I_F = 350\text{ mA}$	—	1.7	2.0	V

Complete part number includes prefix to operating temperature range: ULN = -20°C to +85°C. ULQ = -40°C to +85°C and a suffix to identify package style: A = DIP, LW = SOIC.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS

Types ULx2823A, ULN2823LW, ULx2824A, and ULN2824LW
ELECTRICAL CHARACTERISTICS at +25°C (unless otherwise noted).

Characteristic	Symbol	Test Fig.	Applicable Devices	Test Conditions	Limits			
					Min.	Typ.	Max.	Units
Output Leakage Current	I _{CEX}	1A	All	V _{CE} = 95 V, T _A = 25°C	—	< 1	50	mA
				V _{CE} = 95 V, T _A = 70°C	—	< 1	100	mA
		1B	ULx2824x	V _{CE} = 95 V, T _A = 70°C, V _{IN} = 1.0 V	—	< 5	500	mA
Collector-Emitter Saturation Voltage	V _{CE(SAT)}	2	All	I _C = 100 mA, I _B = 250 mA	—	0.9	1.1	V
				I _C = 200 mA, I _B = 350 mA	—	1.1	1.3	V
				I _C = 350 mA, I _B = 500 mA	—	1.3	1.6	V
Input Current	I _{IN(ON)}	3	ULx2823x	V _{IN} = 3.85 V	—	0.93	1.35	mA
			ULx2824x	V _{IN} = 5.0 V	—	0.35	0.5	mA
				V _{IN} = 12 V	—	1.0	1.45	mA
	I _{IN(OFF)}	4	All	I _C = 500 mA, T _A = 70°C	50	65	—	mA
Input Voltage	V _{IN(ON)}	5	ULx2823x	V _{CE} = 2.0 V, I _C = 200 mA	—	—	2.4	V
				V _{CE} = 2.0 V, I _C = 250 mA	—	—	2.7	V
				V _{CE} = 2.0 V, I _C = 300 mA	—	—	3.0	V
		ULx2824x	V _{CE} = 2.0 V, I _C = 125 mA	—	—	5.0	V	
			V _{CE} = 2.0 V, I _C = 200 mA	—	—	6.0	V	
			V _{CE} = 2.0 V, I _C = 275 mA	—	—	7.0	V	
			V _{CE} = 2.0 V, I _C = 350 mA	—	—	8.0	V	
Input Capacitance	C _{IN}	—	All		—	15	25	pF
Turn-On Delay	t _{PLH}	8	All	0.5 E _{IN} to 0.5 E _{OUT}	—	0.25	1.0	ns
Turn-Off Delay	t _{PHL}	8	All	0.5 E _{IN} to 0.5 E _{OUT}	—	0.25	1.0	ns
Clamp Diode Leakage Current	I _R	6	All	V _R = 95 V, T _A = 25°C	—	—	50	mA
				V _R = 95 V, T _A = 70°C	—	—	100	mA
Clamp Diode Forward Voltage	V _F	7	All	I _F = 350 mA	—	1.7	2.0	V

Complete part number includes prefix to operating temperature range: ULN = -20°C to +85°C, ULQ = -40°C to +85°C and a suffix to identify package style: A = DIP, LW = SOIC. Note that the ULQ2823LW and ULQ2824LW are not presently available.

**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

TEST FIGURES

FIGURE 1A

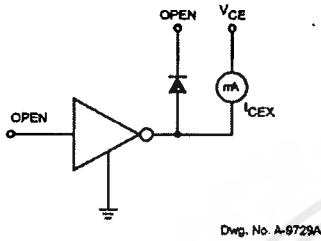


FIGURE 1B

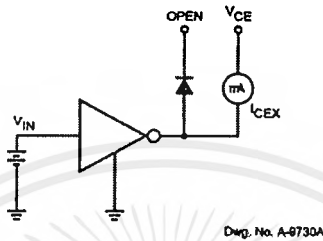


FIGURE 2

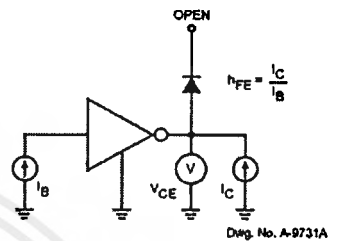


FIGURE 3

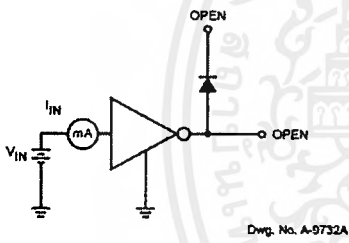


FIGURE 4

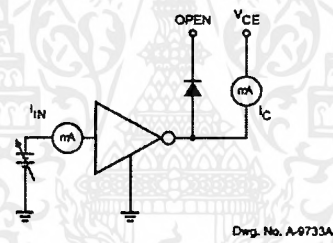


FIGURE 5

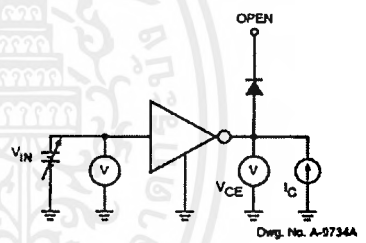


FIGURE 6

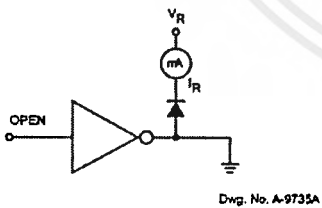


FIGURE 7

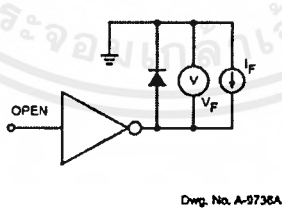
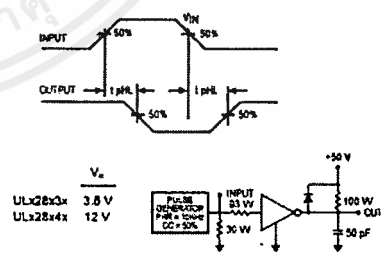


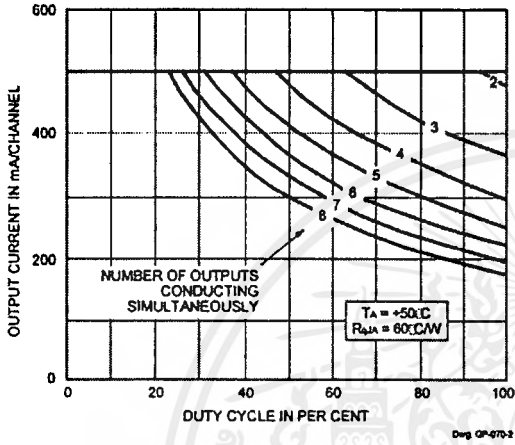
FIGURE 8



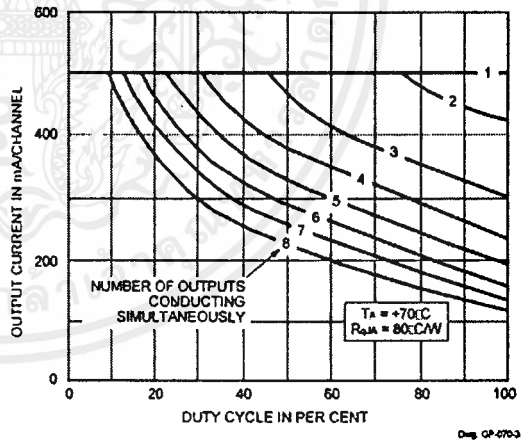
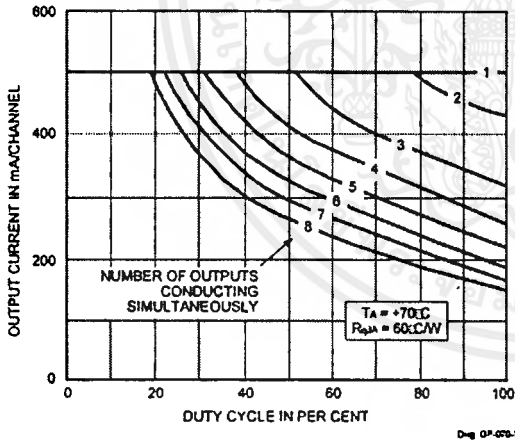
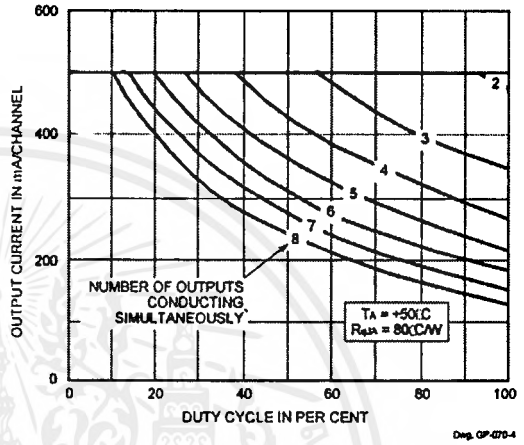
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

**ALLOWABLE COLLECTOR CURRENT
AS A FUNCTION OF DUTY CYCLE**
ULx28xxA



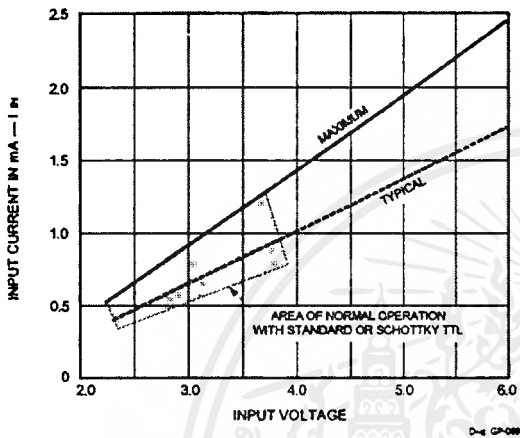
**ALLOWABLE COLLECTOR CURRENT
AS A FUNCTION OF DUTY CYCLE**
ULx28xxLW



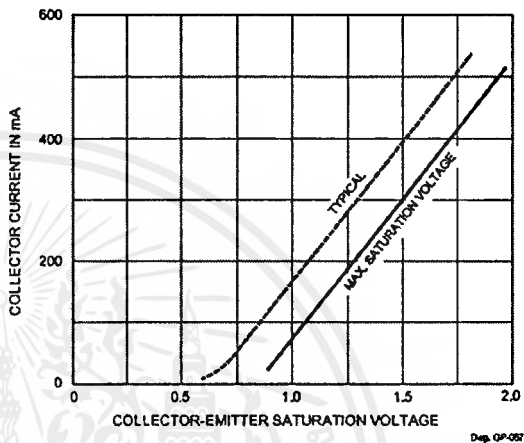
x = Characters to identify specific device. Specification shown applies to family of devices with remaining digits as shown.

**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

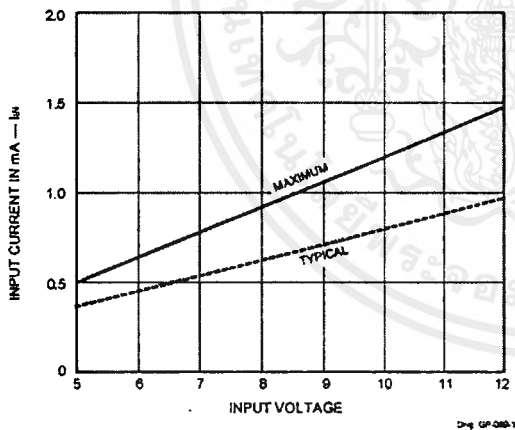
**INPUT CURRENT AS A
FUNCTION OF INPUT VOLTAGE**
ULx28x3x



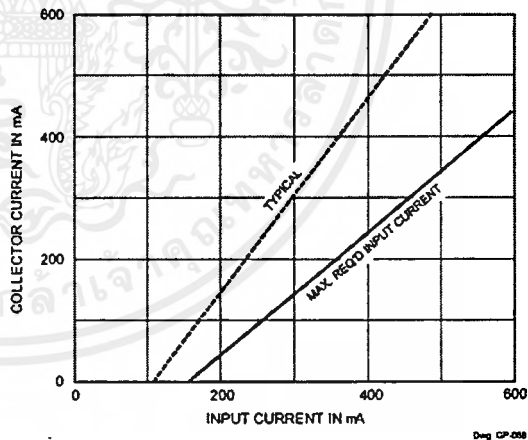
**SATURATION VOLTAGE AS A FUNCTION OF
COLLECTOR CURRENT**



ULx28x4x



**COLLECTOR CURRENT AS A
FUNCTION OF INPUT CURRENT**

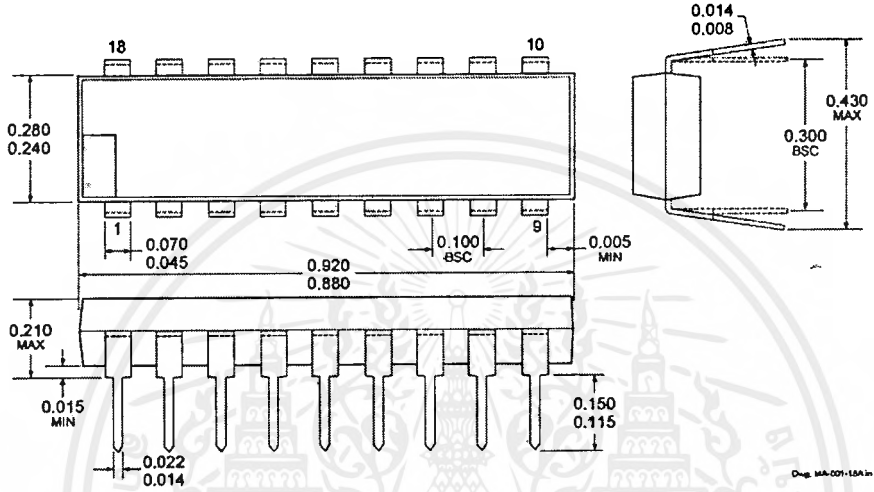


x = Characters to identify specific device. Characteristic shown applies to family of devices with remaining digits as shown.

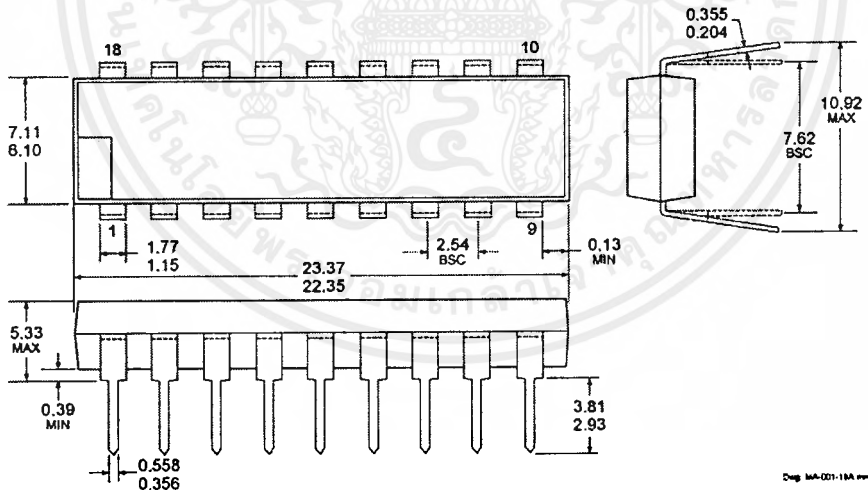
**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

PACKAGE DESIGNATOR "A" DIMENSIONS

Dimensions in Inches
(controlling dimensions)



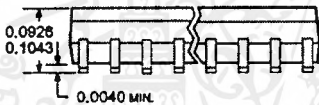
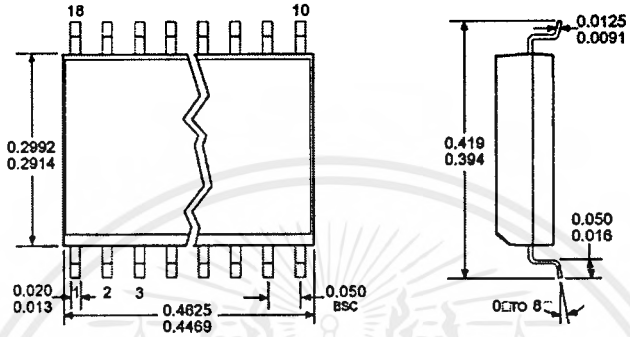
Dimensions in Millimeters
(for reference only)



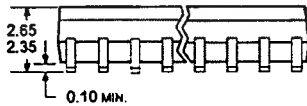
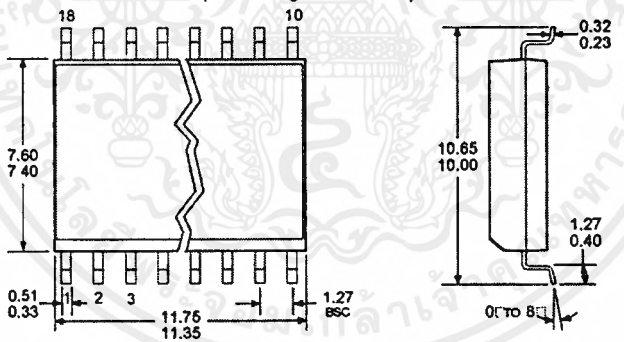
- NOTES: 1. Exact body and lead configuration at vendor's option within limits shown.
2. Lead spacing tolerance is non-cumulative.
3. Lead thickness is measured at seating plane or below.

**2803 THRU 2824
HIGH-VOLTAGE,
HIGH-CURRENT
DARLINGTON ARRAYS**

PACKAGE DESIGNATOR "LW" DIMENSIONS
Dimensions in Inches
(for reference only)



**Dimensions in Millimeters
(controlling dimensions)**



- NOTES: 1. Exact body and lead configuration at vendor's option within limits shown.
2. Lead spacing tolerance is non-cumulative.



ภาคผนวก ฉ
คู่มือการใช้งานชุดฝึกชุมชนสายโทรศัพท์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คู่มือการใช้งาน

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์

TELEPHONY SESTEMS TUTOR

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ เป็นชุดฝึกซึ่งใช้ในการจำลองการทำงานของระบบชุมสายโทรศัพท์ สามารถสร้างสัญญาณโทรศัพท์ และส่งสัญญาณได้โดยควบคุมการติดต่อภายในด้วยระบบ Auto Matrix Exchange และสามารถทดสอบสัญญาณในแต่ละจุดการทำงานที่จุดทดสอบสัญญาณ (Test Point; TP) ซึ่งอยู่บนหน้ากล่องของชุดฝึก

ชุดฝึกชุมสายโทรศัพท์ ประกอบด้วย 7 ส่วน ดังนี้

- 1) Line Circuit
- 2) Digit Receivers
- 3) Switch Matrix
- 4) Control Interface
- 5) Tone Generator
- 6) Power Supply
- 7) Software Disk

1. Line Circuit

1.1) ส่วนประกอบด้านบน ประกอบด้วย

CONNECTOR	: เป็นช่องเสียบต่อเข้ากับเครื่องโทรศัพท์ 8 เครื่อง แต่ละ Line จะมีการตรวจสอบสถานะการทำงาน
LOOP DETECTOR	: แสดงขณะที่โทรศัพท์อยู่ในสถานะ Off – Hook ซึ่งจะแสดงเมื่อมีสัญญาณไฟกระแสดังไหลผ่านโทรศัพท์
ANSWER DETECTOR	: จะแสดงขณะที่เครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียก อยู่ในสถานะ Off - Hook จะแสดงเมื่ออยู่ในสถานะมีสัญญาณกระดิ่ง โดยที่มีสัญญาณไฟกระแสดังไหลผ่านโทรศัพท์
TERMINATION DETECTOR	: แสดงสถานะขณะที่โทรศัพท์ไม่ได้ต่อกับสาย แสดงเมื่อคาปาซิเตอร์ต่อกับสายปลายทาง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1.2 ส่วนประกอบด้านหลัง ประกอบด้วย

- CONNECTOR 1** : ต่อออกจากชุด Line Circuit ไปชุด Switch Matrix ที่ Connector 7
- CONNECTOR 2** : ต่อออกจากชุด Line Circuit ไปชุด Control Interface ที่ Connector 11
- CONNECTOR 3** : ต่อออกจากชุด Line Circuit ไปชุด Digit Receiver ที่ Connector 4

2. Digit Receiver

2.1 ส่วนประกอบด้านบน ประกอบด้วย

- LOOP SIGNAL** : แสดงลำดับของสัญญาณจากเครื่อง โทรศัพท์ จะแสดงเมื่อมีการส่งสัญญาณผ่าน Line Circuit
- DTMF FROM J0** : เส้นทางของสัญญาณ โทรศัพท์ที่มาจาก Junctor 0
- DTMF FROM J1** : เส้นทางของสัญญาณ โทรศัพท์ที่มาจาก Junctor 1
- DTMF RECEIVERS** : รับสัญญาณ โทรศัพท์จาก Junctor ของชุมสายที่เป็นระบบความถี่คู่ แล้วทำการเปลี่ยนสัญญาณที่เป็นความถี่คู่ ให้เป็นสัญญาณดิจิทัล โดยใช้ IC เบอร์ MT8870
- PULSE RECEIVERS** : รับสัญญาณ โทรศัพท์จาก Junctor ของชุมสายที่เป็นระบบพัลส์ มาผ่านวงจรนับเพื่อนับจำนวนพัลส์ แล้วเปลี่ยนให้เป็นสัญญาณดิจิทัล
- TONE/PULSE INDICATOR** : เป็นสวิทช์ที่ใช้แสดงเส้นทางของสัญญาณ โทรศัพท์ ว่า เป็นระบบความถี่คู่ หรือเป็นระบบพัลส์ เพื่อนำสัญญาณที่เป็นสัญญาณดิจิทัลส่งไปยังตัวแสดงผล 7 ส่วน เป็นตัวเลข
- CALLED NUMBER** : เป็นตัวแสดงเลขหมายปลายทางที่ต้องการเรียก หรือที่จะติดต่อด้วย

2.2 ส่วนประกอบด้านหลัง ประกอบด้วย

- CONNECTOR 4** : รับสัญญาณ โทรศัพท์จากชุด Line Circuit ที่ Connector 3

CONNECTOR 5 : เชื่อมต่อไปยังชุด Control Interface เพื่อติดต่อกับ สัญญาณควบคุมจากคอมพิวเตอร์โดยต่อที่ Connector 10

3. Switch Matrix

3.1 ส่วนประกอบด้านบน ประกอบด้วย

JUNCTOR 0 : เป็นเส้นทางของสัญญาณโทรศัพท์ช่องทางแรก

JUNCTOR 1 : เป็นเส้นทางของสัญญาณโทรศัพท์ช่องทางที่ 2 ชุด Switch Matrix จะทำการตัดต่อคู่สายโทรศัพท์โดยผ่านการควบคุมการติดต่อจากชุด Control Interface ซึ่งบนกล่องชุด Switch Matrix นี้ จะแสดงให้เห็นว่าในขณะนี้สัญญาณใดถูกต่อใช้งานบ้าง

JUNCTOR 2 : เป็น Junctor สำหรับบอกสถานะเส้นทางการติดต่อไม่ว่าง ซึ่งเครื่องของผู้เรียกจะถูกต่อไปยัง Junctor 2 และจะถูกต่อเข้ากับสัญญาณบอกสถานะสายไม่ว่าง

3.2 ส่วนประกอบด้านหลัง ประกอบด้วย

CONNECTOR 6 : เป็น Connector Input จะรับเอาสัญญาณเสียง บอกสถานะต่างๆ จากชุด Tone Generator ที่ Connector 12

CONNECTOR 7 : เป็น Connector ที่รับสัญญาณจาก Junctor ว่าเส้นทางใดที่ติดต่อกันอยู่ที่ Connector 1

CONNECTOR 8 : เป็นสัญญาณควบคุมการติดต่อของคู่สายโทรศัพท์ กับ สัญญาณโทรศัพท์ที่ Connector 9

4. Control Interface

4.1 ส่วนประกอบด้านบน ประกอบด้วย

MAIN CONTROL DECODER : ใช้ติดต่อสัญญาณควบคุมจากคอมพิวเตอร์ ผ่านทางพอร์ต B จำนวน 4 บิต คือ PB4, PB5, PB6, PB7 และ 1 บิต คือ CB2 จากพอร์ต-C เพื่อนำไปควบคุมการทำงานของแต่ละภาคให้ทำงาน ซึ่งใช้ 74LS154

BUFFER CONTROL DECODER : ได้รับความสัญญาณควบคุมจากพอร์ต B จำนวน 4 บิตคือ PB3, PB2, PB1, PB0 และจากพอร์ต-C CB2 นำสัญญาณควบคุมจาก Buffer Control Decoder ส่งออกไปใช้ โดยผ่านทางพอร์ต A

4.2 ส่วนประกอบด้านหลังบน ประกอบด้วย

CONNECTOR 9 : ต่อไปยังชุด Switch Matrix ที่ Connector 8

CONNECTOR 10 : ต่อไปยังชุด Digit Receiver ที่ Connector 5

CONNECTOR 11 : ต่อไปยังชุด Line circuit ที่ Connector 2

5. Tone Generator

ชุด Tone generator เป็นส่วนที่สร้างสัญญาณโทรศัพท์ต่างๆ ดังนี้

1. Dial Tone
2. Ring Tone
3. Engaged Tone
4. Number Unobtainable
5. Equipment Engaged

- Dial Tone** : สัญญาณที่บอกให้ผู้ใช้ทราบว่า ให้เริ่มหมุนหมายเลขที่ต้องการเรียกได้
- Ring Tone** : สัญญาณที่บอกให้ผู้ใช้ทราบว่า หมายเลขที่เรียกไปนั้นพร้อม หรือว่าง ให้รอ จะมีผู้มารับสาย
- Engaged Tone** : สัญญาณที่บอกให้บอกผู้ใช้ทราบว่า หมายเลขที่เรียกไปนั้นกำลังใช้งานอยู่ ให้วางหูฟังและพยายามเรียกใหม่อีกครั้ง
- Number Unobtainable** : สัญญาณที่บอกให้ผู้ใช้ทราบว่า หมายเลขที่เรียกนั้นไม่มี
- Equipment Engaged** : สัญญาณที่บอกให้ผู้ใช้ทราบว่า มีผู้ใช้สายจำนวนมากในขณะนี้ ทำให้ไม่ว่าง ให้รอนจนกว่าจะมีเสียงสัญญาณให้หมุนแล้วจึงหมุนใหม่

5.1 ส่วนประกอบด้านบน ประกอบด้วย

- TONE LOGIC GATE** : เป็นตัวผลิตสัญญาณเสียงนำไปมอดูเลตกับความถี่ 25 Hz ผ่านวงจร Low-pass Filter แล้วขยายให้เป็นสัญญาณ Alerting ใช้ขับกระดิ่งให้ดัง
- CADENCE GENERATOR** : เป็นตัวกำหนดจังหวะ ให้กับการสร้างสัญญาณเสียงต่างๆ เรียกว่าเป็นสัญญาณอ้างอิง ในการผลิตสัญญาณ มีความถี่ 10 เฮิร์ตซ์. และยังใช้เป็นสัญญาณ Ring Tone เมื่อนำไปผ่านวงจร Low-pass Filter
- 350Hz, 450Hz** : เป็นความถี่ที่ใช้ผลิตสัญญาณ Dial Tone โดยนำทั้งสองความถี่ไปผ่านวงจร Low-pass Filter แล้วรวมกันเป็นสัญญาณเดียว
- 400Hz** : สัญญาณ Number Unobtainable Tone ใช้แสดงเมื่ออยู่ในสถานะหมายเลขที่เรียกไปไม่มี ความถี่ 400 เฮิร์ตซ์

5.2 ส่วนประกอบด้านหลัง ประกอบด้วย

- CONNECTOR 12** : ต่อไปยังชุด Switch Matrix ที่ Connector 6

6. Power Supply

6.1 ส่วนประกอบด้านหน้า ประกอบด้วย

- POWER** : เป็นสวิทช์ปิด/เปิด การทำงานของชุด Power Supply
- +15V** : เป็นแหล่งจ่ายไฟกระแสตรง +15V
- 15V** : เป็นแหล่งจ่ายไฟกระแสตรง -15V
- 0V** : เป็นกราวด์ของชุดจ่ายไฟเลี้ยง

6.2 ส่วนประกอบด้านหลัง ประกอบด้วย

- FUSE** : เป็นตัดไฟ เมื่อมีการช็อตกันของวงจรหรือเมื่อมีไฟเกินเข้ามาในชุด Power Supply
- หมายเหตุ** : ชุดจ่ายไฟเลี้ยงต้องต่อไปทุกชุด
Jackแบบ DIN 8 ขา ต่อไปยังชุดฝึกทุกชุด
Jackแบบ DIN5ขาต่อไปยังชุด Tone Generator และชุด

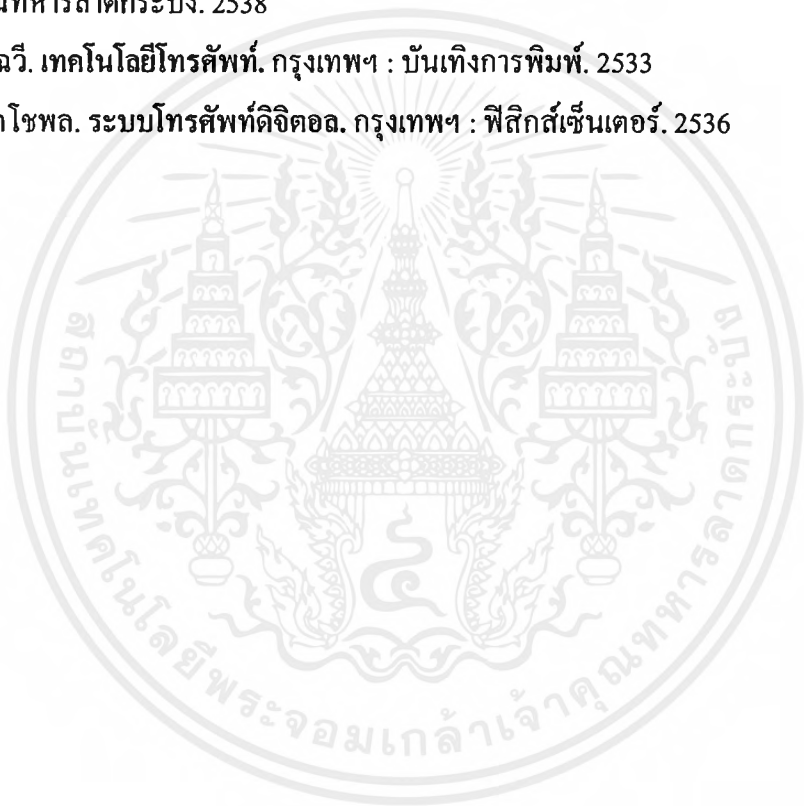
บรรณานุกรม

ชานินทร์ ถาวรศาสนวงศ์ และทินกร ตึก. การอินเทอร์เน็ตเฟส IBM PC. กรุงเทพฯ : ฟิสิกส์เซ็นเตอร์.
ม.ป.ป.

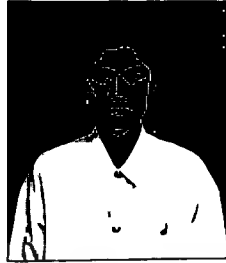
ธรรมศักดิ์ ดำนกุล และคณะ. “เครื่องขุมสายโทรศัพท์สาขาอัตโนมัติ.” ปรินญาณีพนธ์ครุศาสตร์
อุตสาหกรรมบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม, สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า-
เจ้าคุณทหารลาดกระบัง. 2538

รวิรัชย์ เลื่อนฉวี. เทคโนโลยีโทรศัพท์. กรุงเทพฯ : บันเทิงการพิมพ์. 2533

วิสันดี อาชาเดโชพล. ระบบโทรศัพท์ดิจิทัล. กรุงเทพฯ : ฟิสิกส์เซ็นเตอร์. 2536



ประวัติผู้แต่ง



ชื่อผู้ทำปริญญาบัตร	นางสาวกัลยาณี บุญชู
วันเดือนปีเกิด	21 มิถุนายน 2519
สถานที่เกิด	จังหวัดปราจีนบุรี
ภูมิลำเนาเดิม	69 หมู่ 11 ต.เนินหอม
ที่อยู่ปัจจุบัน	อ.เมือง จ.ปราจีนบุรี 25230
	69 หมู่ 11 ต.เนินหอม
	อ.เมือง จ.ปราจีนบุรี 25230
โทรศัพท์	037-407201, เพจเจอร์ 1188-4143194
ประวัติการศึกษา	
ประถมศึกษา	โรงเรียนบ้านเนินหอม
มัธยมศึกษาตอนต้น	โรงเรียนปราจีนกัลยาณี
ประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.)	วิทยาลัยเทคนิคปราจีนบุรี
ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง (ปวส.)	วิทยาลัยเทคนิคปราจีนบุรี
ปริญญาตรี	สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม
	ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม
	คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
ผลงานที่เคยได้รับรางวัล	-
ทุนการศึกษา	ทุนกู้ยืมรัฐบาล
คติพจน์	อะไรที่คิดว่าทำดีแล้ว ทำถูกต้องแล้วจงทำต่อไป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประวัติผู้แต่ง



ชื่อผู้ทำปริญญาโท	นายจิรวุฒิ อุนสวัสดิ์อาภา
วันเดือนปีเกิด	26 มิถุนายน 2520
สถานที่เกิด	จังหวัดอุทัยธานี
ภูมิลำเนาเดิม	8/39 ถ.ปริรักษ์ ต.อุทัยใหม่ อ.เมือง จ.อุทัยธานี 61000
ที่อยู่ปัจจุบัน	8/39 ถ.ปริรักษ์ ต.อุทัยใหม่ อ.เมือง จ.อุทัยธานี 61000
โทรศัพท์	056-520245
ประวัติการศึกษา	
ประถมศึกษา	โรงเรียนอนุบาลเมืองอุทัยธานี
มัธยมศึกษาตอนต้น	โรงเรียนอุทัยวิทยาคม
ประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.)	วิทยาลัยเทคนิคอุทัยธานี
ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง (ปวส.)	วิทยาลัยเทคนิคอุทัยธานี
ปริญญาตรี	สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
ผลงานที่เคยได้รับรางวัล	-
ทุนการศึกษา	-
คติพจน์	ชีวิตคือการเรียนรู้ เสาะแสวงหา เพื่อพัฒนาตนเอง และเป็นประโยชน์ต่อผู้อื่น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประวัติผู้แต่ง



ชื่อผู้ทำปฏิญานิพนธ์	นายประวัติ	จีนสวัสดิ์
วันเดือนปีเกิด	6 พฤศจิกายน	2519
สถานที่เกิด	จังหวัดอุตรธานี	
ภูมิลำเนาเดิม	220/1 ซ.เวียงพิงค์ ถ.อุตรคุษฎี	ต.หมากแข้ง
ที่อยู่ปัจจุบัน	อ.เมือง จ.อุตรธานี 41000	
โทรศัพท์	220/1 ซ.เวียงพิงค์ ถ.อุตรคุษฎี	ต.หมากแข้ง
	อ.เมือง จ.อุตรธานี 41000	
	042-241900, เพจเจอร์	1188-5505065
ประวัติการศึกษา		
ประถมศึกษา	โรงเรียนสตรีอุคมวิทยา	
มัธยมศึกษาตอนต้น	โรงเรียนอุครพิทยานุกูล	
ประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.)	วิทยาลัยเทคนิคอุครธานี	
ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง (ปวส.)	วิทยาลัยเทคนิคอุครธานี	
ปริญญาตรี	สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม	
	ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม	
	คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม	
ผลงานที่เคยได้รับรางวัล	รองชนะเลิศประกวดสิ่งประดิษฐ์	
	คนรุ่นใหม่	
ทุนการศึกษา	ทุนกู้ยืมรัฐบาล	
คติพจน์	พยายามช่วยตนเอง ก่อนให้คนอื่นช่วย	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประวัติผู้แต่ง



ชื่อผู้ทำปฏิญยานิพนธ์	นายสุเมธ แซ่เอี้ยว
วันเดือนปีเกิด	29 ธันวาคม 2520
สถานที่เกิด	จังหวัดสุราษฎร์ธานี
ภูมิลำเนาเดิม	442/222 ถ.ตลาดใหม่ ต.ตลาด อ.เมือง จ.สุราษฎร์ธานี 84000
ที่อยู่ปัจจุบัน	442/222 ถ.ตลาดใหม่ ต.ตลาด อ.เมือง จ.สุราษฎร์ธานี 84000
โทรศัพท์	077-282339, เฟจเจอร์ 152-117900
ประวัติการศึกษา	
ประถมศึกษา	โรงเรียนเทพมิตรศึกษา
มัธยมศึกษาตอนต้น	โรงเรียนเทพมิตรศึกษา
ประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.)	วิทยาลัยเทคนิคสุราษฎร์ธานี
ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง (ปวส.)	วิทยาลัยเทคนิคสุราษฎร์ธานี
ปริญญาตรี	สาขาวิชาวิศวกรรมโทรคมนาคม ภาควิชาครุศาสตร์วิศวกรรม คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
ผลงานที่เคยได้รับรางวัล	-
ทุนการศึกษา	-
คหิพจน์	ไม่มีสิ่งใดยิ่งใหญ่เท่า “น้ำใจ” ของสหาย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้