



ปีการศึกษา 2533

ตัวควบคุมทางอุตสาหกรรม

PROGRAMMABLE LOGIC CONTROLLER

โดย

นาย	ตรงค์ฤทธิ	ชินสุพลา	301077
นาย	เรืองวิทย์	ศิริคุปตเกษ	301231
นาย	วิชัญญ์	ชวลิตสุนทร	301245

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ บนิษฐา แซ่ตั้ง

028778

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ปริญญานิพนธ์ปีการศึกษา 2533

ภาควิชา อิเล็กทรอนิกส์

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง ตัวควบคุมทางอุตสาหกรรม (PROGRAMMABLE LOGIC CONTROLLER)

ผู้จัดทำ

1. นายตรงค์ฤทธิ ชินสุวพลา 301087
2. นายเรืองวิทย์ คิริคุปตเกษ 301231
3. นายวิษัญญ ชวลิตสุนทร 301245

.....อาจารย์ที่ปรึกษา
(อาจารย์ ขนิษฐา แซ่ตั้ง)

ตัวควบคุมทางอุตสาหกรรม

ตรงค์ฤทธิ ชินสุวพลา

เรื่องวิทย์ คิริคุปตเกษ

วิชัญชว ลิตลุนทร

อาจารย์ ขนิษฐา แซ่ตั้ง อาจารย์ที่ปรึกษา

ปีการศึกษา 2533

บทคัดย่อ

การควบคุมทางอุตสาหกรรมโดยใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ควบคุม ปัจจุบันมีความสำคัญมาก ทั้งนี้เพราะจะช่วยทำให้ระบบทางอุตสาหกรรมนั้นเป็นระบบอัตโนมัติ อุปกรณ์พีแอลซี (PLC) เป็นระบบการประมวลผลตัวหนึ่งที่มีความนิยมอย่างสูงในการควบคุมการทำงาน เป็นเพราะว่าสามารถติดตั้งระบบเข้ากับระบบรีเลย์แบบเก่าได้ง่าย รวมทั้งการแก้ไข ลำดับการทำงานก็ง่ายกว่าระบบเก่า (การควบคุมทางอุตสาหกรรมแบบเก่าจะใช้รีเลย์ไฟฟ้าควบคุมการทำงาน) นอกจากนี้ พีแอลซียังมีระบบแสดงผลเป็นจอการทำสละตวกในการแก้ไข และติดตามการทำงานของระบบ

Programmable Logic Controller

Durongrit Chinsuvapara

Ruengwit Sirikuptakes

Witchan Chawalitsoonthron

Kanitta Saetang Advisor

1990

Abstract

The control of industry using microprocessor is very important now. Because they will set system to be automatic. Programmable Logic Controller is a popular process control. It can be installed system that can link with old system easy. The new sequential control is easier than old sequential control too. (In the past the control of industry used electrical relay to control system.) Programmable Logic Controller has display system for debug and following system control.

สารบัญ

บทที่ 1	บทนำ.....	1
บทที่ 2	ทฤษฎี.....	2
	2.1 ความหมายของพีแอลซี.....	2
	2.2 หลักการทำงานของพีแอลซี.....	3
	2.3 ความสามารถของพีแอลซี.....	7
	2.4 ข้อดีของพีแอลซี.....	8
บทที่ 3	การสร้างเครื่องโปรแกรมเมอร์เบิล ลอจิก คอนโทรลเลอร์..	10
	3.1 โครงสร้างของเครื่องพีแอลซี.....	10
	3.2 การใช้ฮาร์ดแวร์และแร่มกับแซด-80.....	11
	3.3 ชุดคำสั่ง.....	13
	3.4 การใช้งานจอภาพแสดงผล.....	13
	3.5 การต่อ 8255 เข้ากับระบบ.....	14
	3.6 ภาคอินพุตและภาคเอาท์พุต.....	18
	3.7 คำสั่งและการใช้.....	21
	3.8 แผนผังโปรแกรมระบบพีแอลซี.....	25
บทที่ 4	การทดลองและผลการทดลอง.....	34
	4.1 การทดสอบและผลการทดลอง.....	34
บทที่ 5	วิจารณ์และบทสรุป.....	37
	ภาคผนวก.....	
	กิตติกรรมประกาศ.....	
	หนังสืออ้างอิง.....	

บทที่ 1

บทนำ

ปัจจุบันไมโครคอมพิวเตอร์ถูกนำมาใช้ในงานแทบทุกสาขา ไม่ว่าจะเป็น
ในชีวิตประจำวันในสถานที่ทำงานในโรงงานอุตสาหกรรม จุดเด่นของไมโครคอมพิวเตอร์
อยู่ที่สามารถในการคำนวณ การจัดการและการจัดเก็บข้อมูล และราคา ใน
งานควบคุมแบบลำดับ (Sequence Control) แต่เดิมใช้ระบบซึ่งประกอบด้วยรีเลย์แม่
เหล็กไฟฟ้า ตัวตั้งเวลา ตัวนับและคอนแทคเตอร์ เป็นอุปกรณ์พื้นฐานปัจจุบันระบบดัง
กล่าวเริ่มถูกแทนด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ซึ่งออกแบบเฉพาะ สำหรับงานควบคุมแบบลำดับ
(Sequence Control) ไมโครคอมพิวเตอร์นี้มีชื่อเรียกว่า PLC
(Programmable Logic Control) ต่างกับ Personal Computer ที่ใช้กันอย่าง
แพร่หลายตรงที่ PLC ถูกออกแบบเฉพาะ สำหรับงานควบคุมทางอุตสาหกรรมซึ่งต้องมี
ความทนทานต่อสภาพแวดล้อมในโรงงานและมีขนาดเล็ก นอกจากนั้นยังได้คำนึงถึง
ความง่ายในการนำไปใช้งานควบคุมแบบลำดับด้วย ภาษาในการโปรแกรมมักจะเป็น
ภาษา PC Ladder ซึ่งผู้ใช้คุ้นเคยกับ Relay Ladder สามารถเรียนรู้ได้ง่ายโดยไม่
จำเป็นต้องมีพื้นฐานความรู้ของภาษาคอมพิวเตอร์มาก่อนเลย ถ้าเปรียบเทียบกับ
Programmable Logic Control กับระบบรีเลย์ไฟฟ้าเดิม จะพบว่ามันข้อดีที่หลายๆ
อย่างดังจะกล่าวอธิบายภายในรายงานฉบับนี้ คาดว่า Programmable Logic
Control จะถูกนำมาใช้แทนวงจรรีเลย์แม่เหล็กไฟฟ้าทั้งหมดในอีกไม่ช้า

บทที่ 2

ทฤษฎี

ในยุคที่ไม่โครคอมพิวเตอร์ และไมโครอิเล็กทรอนิกส์กำลังเจริญสุดขีดนี้ อะไรๆก็ใช้คอมพิวเตอร์ควบคุมทั้งสิ้นไม่ว่าจะเป็นเครื่องใช้ในครัวเรือน เช่น ทีวี เครื่องซักผ้า หม้อหุงข้าว เป็นต้น ยิ่งเป็นอุปกรณ์สำหรับการผลิตในโรงงานอุตสาหกรรมแล้ว การนำอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์เข้าไปประยุกต์เป็นเรื่องที่ได้ยินบ่อยครั้งที่สุด ในกรณีของ PLC นี้ก็เป็นตัวอย่างหนึ่งที่ไม่โครคอมพิวเตอร์เข้าไปมีบทบาทในเครื่องควบคุมซีเคิร์นซ์ ซึ่งใช้กันมากในโรงงานอุตสาหกรรม

SEQUENCE CONTROL คืออะไร

เป็นการควบคุมกระบวนการที่ประกอบด้วย กระบวนการย่อยหลายกระบวนการ เพื่อให้ลำดับก่อนหลัง และช่วงเวลาในการทำงานของแต่ละกระบวนการย่อยเป็นไปตามที่ต้องการ

2.1 ความหมายของ PLC

Programmable Logic Control หรือเรียกย่อๆว่า PLC นี้เป็นอุปกรณ์ควบคุมซีเคิร์นซ์ชนิดอิเล็กทรอนิกส์ ซึ่งภายในมีไมโครคอมพิวเตอร์เป็นมันสมองสิ่งสำคัญ PLCจะมีส่วนที่เป็นอินพุทและเอาต์พุทที่เราสามารถต่อไปใช้งานได้ทันที ตัวตรวจวัดต่างๆ (sensor) จะต่อเข้าที่อินพุท ส่วนเอาต์พุทจะใช้ต่อออกไปควบคุมการทำงานของอุปกรณ์หรือเครื่องจักรที่เป็นเป้าหมายเราสามารถสร้างวงจรหรือแบบของการควบคุมได้โดยการป้อนเป็นโปรแกรมสั่งงานเข้าไปในPLC โปรแกรมนี้จะทำหน้าที่เหมือนวงจรของรีเลย์ ตัวตั้งเวลาและตัวนับที่เคยใช้ตามปกติ เมื่อกดปุ่มบังคับให้ PLC

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เริ่มทำงาน มันจะทำงานได้เหมือนกับวงจรรีเลย์ที่เราโปรแกรมเข้าไปได้อย่างน่าอัศจรรย์ PLC จะสร้างอุปกรณ์ควบคุมต่างๆภายในเอง เช่น รีเลย์ ตัวตั้งเวลา ตัวนับได้โดยซอฟต์แวร์ สิ่งเหล่านี้ไม่มีตัวตนในรูปของวัตถุ แต่จะปรากฏในรูปของฟังก์ชันการทำงานที่ตรงกับของจริง นอกจากนี้การต่อสายเชื่อมโยงอุปกรณ์เหล่านี้เข้าหากันเป็นวงจรก็ทำโดยซอฟต์แวร์ทั้งสิ้น เราสามารถแก้วงจรหรือเพิ่มเติมวงจรได้เพียงแต่แก้ไขโปรแกรมวงจรเท่านั้น การโปรแกรมสามารถทำได้โดยใช้แป้นโปรแกรมเล็กๆหรือเครื่องพิเศษที่มีจอภาพและแป้นพิมพ์ การโปรแกรมสามารถทำได้ง่ายและรวดเร็ว แน่แน่นอนรวดเร็วและสะดวกกว่าการเดินสายไฟใหม่ตามแบบเดิมมาก

2.2 หลักการทำงานของ PLC

เรามองเห็น PLC เป็นกล่องปริศนากล่องหนึ่งที่การทำงานทั้งหมดจะอยู่ภายในซึ่งเราไม่สามารถมองเห็นได้เหมือนกรณีของวงจรรีเลย์ PLC นั้นภายในควบคุมการทำงานด้วยไมโครคอมพิวเตอร์ ดังนั้น การทำงานทุกอย่างจะถูกกำหนดโดย software ในระบบการโปรแกรมของ PLC มีหลายแบบ ได้แก่

1. Ladder diagram system
2. Timming diagram system
3. Step forward system
4. function block

Ladder diagram เป็นแบบที่นิยมใช้กันมากที่สุด เพราะสามารถเปลี่ยนจากวงจรรีเลย์เดิมได้ทันที อย่างไรก็ตาม แบบ Timming diagram ก็เป็นแบบที่ง่ายสามารถโปรแกรมจาก Timming diagram ของระบบได้ทันทีโดยไม่ต้องพิจารณา Logic มากนัก แบบ Step forward เหมาะสำหรับ sequence แบบมีขั้นตอนในระบบเล็กๆ เช่น ระบบควบคุมไฮดรอลิก สำหรับแบบ Function block

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คล้ายคลึงกับ logic gate ให้การควบคุมที่ซับซ้อนได้

ด้านที่เป็น Hardware นั้น PLC สามารถแบ่งออกได้เป็น 5 ส่วนสำคัญที่ควรพิจารณาคือ

1. CPU
2. MEMORY
3. INPUT UNIT
4. OUTPUT UNIT
5. PERIPHERAL DEVICES

CPU (Central Processing Unit)

มักจะเป็น Microprocessor ชนิด 8 บิต มีความรวดเร็วในการทำงานสูง ปรกติหน้าที่ของ CPU คือ

1. อ่านโปรแกรมและทำตามโปรแกรม
2. รับส่งข้อมูลกับ Peripheral devices
3. ตรวจสอบเช็คตัวเองและ Memory
4. ตรวจสอบเช็คแหล่งจ่ายไฟ และ แบตเตอรี่

จำนวนชนิดคำสั่งที่ CPU จะเข้าใจมักจะทำหนดความสามารถของระบบ คำสั่ง PLC โดยทั่วไป แบ่งเป็น คำสั่งพื้นฐาน และคำสั่งประยุกต์

1. คำสั่งพื้นฐาน ได้แก่ คำสั่งที่ใช้ในการโปรเซส องค์ประกอบวงจรสำคัญๆของระบบได้แก่

- Relay
- Timer
- Counter

2. คำสั่งประยุกต์ ได้แก่ คำสั่งที่อำนวยความสะดวกในการโปรแกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

และ สามารถทำให้โปรแกรม เป็นระบบควบคุมที่ซับซ้อนได้ ปรกติ PLC แต่ละชนิดจะมีคำสั่งเหล่านี้ไม่เหมือนกับตัวอย่างคำสั่ง

- Shift register
- Pulse generator
- Conditional / Unconditional JUMP
- Data manipulation

MEMORY

เป็นองค์ประกอบสำคัญของระบบเพราะใช้เป็นที่เก็บโปรแกรมและข้อมูลขนาดของ memory จะเป็นตัวกำหนดขีดความสามารถของระบบ ปรกติมักจะมีขนาดวัดเป็นจำนวน step ของการโปรแกรมระบบที่มีขนาด memory มาก จะสามารถใช้งานควบคุมที่ซับซ้อนได้ โปรแกรมหนึ่ง step จะประกอบด้วย memory 2-4 byte แล้วแต่ชนิดของ PLC

Memory ของ PLC แบ่งเป็น

- RAM (Random access memory)
- EPROM (Erasable programmable read only memory)

ในขั้นตอนการพัฒนาโปรแกรมมักจะใช้ RAM เป็นที่เก็บโปรแกรม เพราะสามารถแก้ไขเพิ่มเติมและเปลี่ยนแปลงโปรแกรมได้ง่าย ในขั้นตอนการ STIMULATION ระบบ ก็ยังเก็บโปรแกรมไว้ใน RAM เช่นกัน ส่วนมากใน PLC จะมีแบตเตอรี่ไว้สำหรับ Backup ข้อมูลและโปรแกรมใน RAM ไม่ให้สูญหายได้ชั่วคราว

เมื่อพัฒนาโปรแกรมจนใช้งานได้ดีและต้องการ install ลงใน PLC เป็นการถาวรมักจะจัดโปรแกรมเก็บไว้ใน EPROM โดยใช้เครื่องอัด EPROM พิเศษ ข้อมูลที่อัดใน EPROM จะไม่สูญหายแม้จะดับไฟนานๆ เป็นการเก็บข้อมูลแบบกึ่งถาวร เราสามารถลบโปรแกรมใน EPROM ได้โดยใช้เครื่องล้างโปรแกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

EPROM ของ PLC โดยทั่วไปจะทำเป็น ROM PACK สามารถเสียบต่อและถอดออกจากตัว PLC ได้โดยง่าย

INPUT UNIT

ทำหน้าที่รับสัญญาณจากสวิทช์และ Sensor ต่างๆในระบบ สัญญาณเข้าอาจจะอยู่ในรูปของ ไฟ AC หรือ DC, Sensor บางชนิดจะให้สัญญาณออกเป็น transistor output, input unit. ที่จะต่อกับสัญญาณต่างๆเหล่านี้จะมีหลายแบบ จะต้องเลือกให้ถูกต้อง

ปรกติหน้าที่ของ Input unit คือ

1. แปรระดับสัญญาณเข้าให้เป็นระบบที่เหมาะสมกับระบบ
2. Isolate สัญญาณภายนอกและภายในออกจากกัน
3. แก้ไขหากการสั่นของหน้าสัมผัส (Contact Chattering)
4. เลือกสัญญาณเข้า (multiplex) ป้อนเข้า CPU

ชนิดของ Input unit แบ่งเป็น

1. AC Input type

มักเป็นแบบ Isolate เหมาะสำหรับต่อกับ Contact input จาก Process เช่น Limit Sw, Contactor

2. DC Input type

มีทั้งแบบ Isolate และ Non Isolate นอกจากนั้นยังมีแบบ Current Sink input และ Source input ปรกติใช้ต่อกับ input ที่มีแรงดันไฟและกระแสต่ำ Contact ขนาดเล็กอยู่ภายในตู้ควบคุม หรือต่อกับ Sensor ที่เป็น Transister output

OUTPUT UNIT

ทำหน้าที่ขยายสัญญาณออกให้มีขนาดใหญ่พอที่จะขับอุปกรณ์ภายนอก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เช่น Contactor, Solenoid valve ได้ นอกจากนั้นยังทำหน้าที่ Isolate สัญญาณภายในและภายนอก ปรกติมีความสามารถในการรวมขั้วโหลดด้วยกระแส 1-2 A

Output Unit จะมีด้วยกันหลายแบบ จะต้องพิจารณาเลือกใช้งานได้ถูกต้อง

1. AC Output มักเป็นแบบ Isolate มีทั้งแบบ Contact output และ Triac output

Triac output ใช้งานได้ทนทานเหมาะสำหรับการเปิดปิดโหลดบ่อยๆ

2. DC Output มีทั้งแบบ Isolate และ Nonisolate

PERIPHERAL DEVICES

เป็นอุปกรณ์แบบต่างๆที่อำนวยความสะดวกในการพัฒนาโปรแกรม สามารถใช้ร่วมกับ PLC ชนิดเดียวกันได้หลายตัว

หน้าที่ของ peripheral devices ได้แก่

1. ใช้ป้อนโปรแกรมเข้าไปใน memory ของระบบ
2. ใช้ในการแก้ไข (DEBUG) โปรแกรม
3. ใช้ในการ Maintenance โปรแกรม
4. ใช้ในการพิมพ์โปรแกรม
5. Monitor สภาวะการควบคุม

2.3 ความสามารถของ PLC

PLC ที่บริษัทต่างๆผลิตขายมีหลายขนาด ขนาดเล็กตั้งแต่ 20 input/output จนถึงขนาดใหญ่ input/output มากกว่า 1000 ในการเลือก PLC ที่เหมาะสมกับระบบควบคุมเป็นเรื่องสำคัญ หัวข้อที่ใช้พิจารณาขีดความสามารถของ PLC ได้แก่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1. จำนวนชนิดของคำสั่งที่สามารถใช้งานได้ดี
2. ขนาดของ Memory นับเป็น step ของการโปรแกรม
3. จำนวน input/output พื้นฐานและที่สามารถขยายได้สูงสุด
4. จำนวนชนิดของ input/output Unit ที่สามารถต่อกับสัณ

ญาณได้ทุกรูปแบบ

5. ความสามารถในการต่อ PLC เข้าระบบและต่อเข้ากับคอมพิวเตอร์ได้

เตอร์ได้

6. มี Special function ในกรณีระบบใหญ่

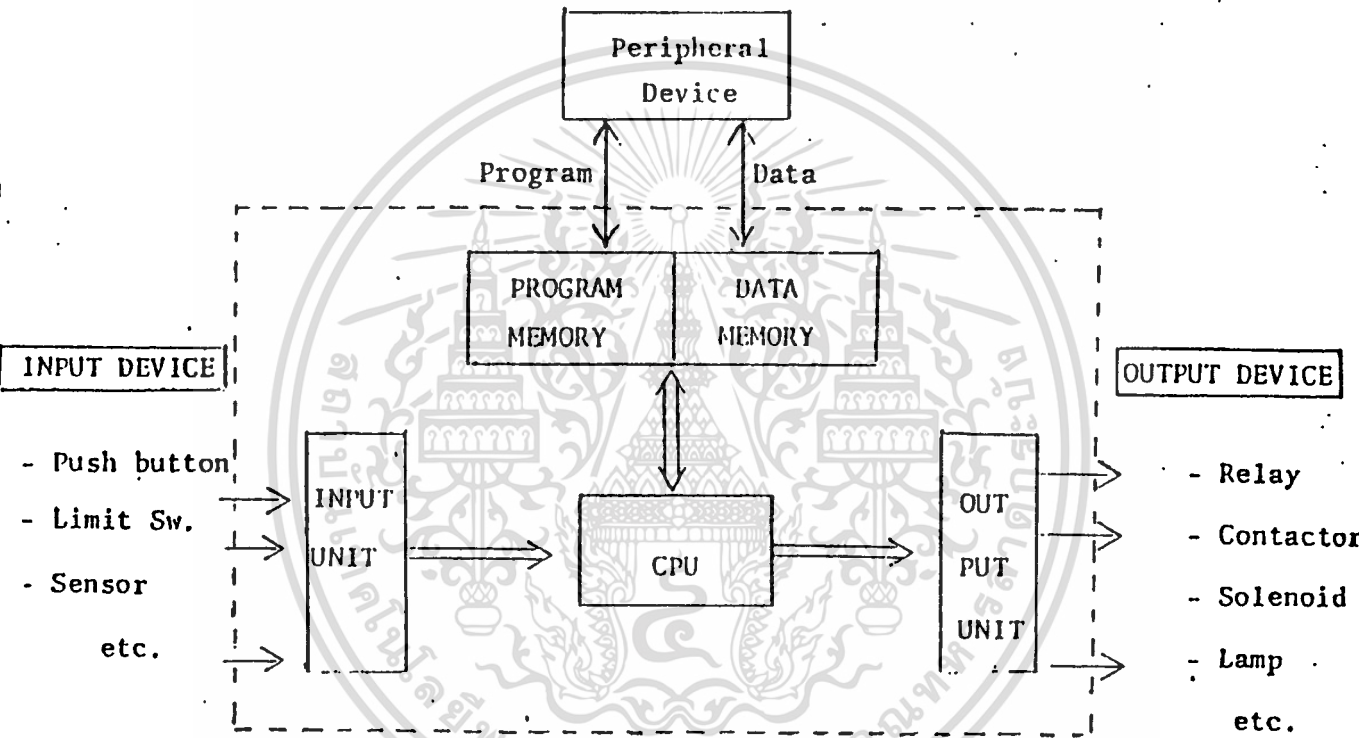
2.4 ข้อดีของ PLC

1. ขนาดของระบบเล็กกลง
2. ใช้โปรแกรมแทนการเดินสาย
3. เปลี่ยนวงจรและขยายระบบได้ง่าย
4. ลดเวลาในการออกแบบและสร้าง
5. Reliability ดีกว่าแบบ Relay
6. ราคาของระบบทั้งหมดจะถูกลง
7. ซ่อมบำรุงง่าย



การสร้างเครื่อง PROGRAMMABLE LOGIC CONTROL

3.1 โครงสร้างของเครื่อง PLC เป็นดังแผนภาพ



รูปที่ 3.1 แสดงโครงสร้างของ PROGRAMMABLE LOGIC CONTROLLER

เราทำการออกแบบ PLC โดยใช้ Z80 เป็น CPU สำหรับประมวลผลการทำงาน เนื่องจากเป็นหน่วยประมวลผลที่ง่ายต่อการใช้งาน ซึ่งในภายหลังเราสามารถที่จะประยุกต์ใช้เป็น single chip ได้ง่าย ข้อดีที่สำคัญคือ สามารถเปลี่ยนแปลงลักษณะและเงื่อนไขของการควบคุมได้สะดวก ถูกต้องและรวดเร็ว

3.2 การใช้ EPROM และ RAM กับ Z-80

จากรูป วงจรการทำงานของ Z-80 กับ CHIP SUPPORT ต่างๆ ได้แก่ EPROM (27128), RAM (6264) และ 8255 เราจะใช้ไอซีเบอร์ 74LS139 ทำหน้าที่ในการถอดรหัสให้กับ EPROM และ RAM 2 ตัว โดยเราได้เอากันทนอดแตรสดดังนี้

OUTPUT	MEMORY ADDRESS
Y_0	0000-3FFF H
Y_1	5FFF-7FFF H
Y_2	8000-BFFF H

โดย Y_0 นั้นนำไปต่อเข้ากับขา CE ของ EPROM

Y_1 นั้นนำไปต่อเข้ากับขา CE ของ RAM ตัวแรก

Y_2 นั้นนำไปต่อเข้ากับขา CE ของ RAM ตัวสอง

การอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำนั้น เราต้องใช้สัญญาณ memory read โดยสร้างสัญญาณนี้จากการเอาสัญญาณ MREQ และ RD มาผ่าน OR GATE เพื่อเป็นสัญญาณในการอ่านข้อมูลจาก eprom , ram ทั้งสองตัว ส่วนการเขียนข้อมูลก็จะทำในลักษณะเดียวกัน โดยนำเอาสัญญาณ MREQ และ WR มา or กัน เพื่อให้สัญญาณ MEMW ไปควบคุมการเขียนของ RAM ทั้งสองตัว เนื่องจาก eprom นั้นไม่สามารถ เขียนข้อมูลลงในหน่วยความจำได้จริงๆ ไม่มีการใช้สัญญาณ MEMW การเอาสัญญาณ

จากรูป แสดงส่วนวงจรแสดง LED นั้นจะมี LED แสดงการ reset, interrupt, และ halt โดยปกติแล้ว LED เหล่านี้จะไม่สว่าง จนกระทั่งเมื่อมีขาของสัญญาณเหล่านั้นแอกทีฟจะทำให้เกิดการสว่างของ LED เป็นการแสดงให้รู้สถานะว่าขณะนั้น Z-80 กำลังกระทำอย่างใดอยู่ เช่น เมื่อมีการกดปุ่ม reset ขึ้น LED จะสว่างขึ้นเนื่องจาก ทราานซิสเตอร์ BC 558 นำกระแส ทำให้รู้ว่า Z-80 กระทำกระบวนการ reset อยู่ การทำงานของ interrupt และ halt ก็มีลักษณะเช่นเดียวกัน เมื่อ Z-80 เกิดการ INT นั้นจะแสดงผลผ่าน LED2 และเมื่อมีการทำ HALT เกิดขึ้น LED3 ก็จะสว่างโดย Z-80 จะหลุดพ้นจากสภาวะการ HALT เมื่อได้รับการรีเซทหรือถูกอินเทอร์รัพท์

3.3 ชุดคำสั่ง

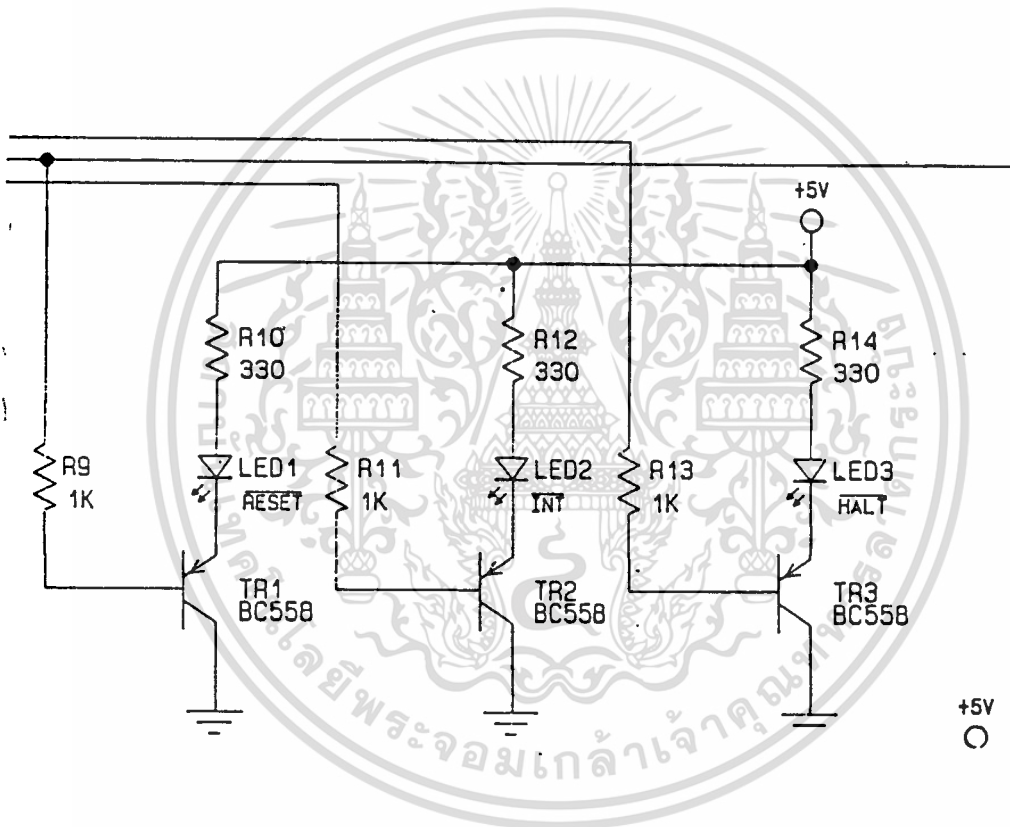
คำสั่งที่ใช้ในการควบคุมเครื่อง PLC เป็นชุดคำสั่งพิเศษที่สร้างขึ้นมาให้ใช้กับเครื่องควบคุมชนิดนี้โดยเฉพาะ เพื่อความสะดวกในการควบคุมและการโปรแกรม โดยจะมีคำสั่งพื้นฐานทางลอจิกและคำสั่งอื่นๆที่สอดคล้องกัน

คำสั่งที่ใช้ในการควบคุมประกอบด้วยชุดคำสั่งดังนี้

ฟังก์ชัน	ความหมาย
IN	นำค่าสถานะไปเก็บในหน่วยความจำ
AND	กระทำทางลอจิกและ (and)
OR	กระทำทางลอจิกหรือ (or)
NOT	กระทำทางลอจิกไม่ (not)
OUT	ส่งค่าสถานะไปยังเอาต์พุต
COUNTER	ตัวนับ
TIMER	ตัวตั้งเวลา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

MEMW จะต้องต่อเข้ากับ RAM ที่ขา WR ของ RAM



รูปที่ 3.2 แสดงส่วนวงจรแสดงผล LED

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SET	แลทซ์ค่าของสภาวะเอาท์พุท หรือ รีจิสเตอร์
RESET	ยกเลิกการแลทซ์ค่าของสภาวะอินพุทและรีจิสเตอร์
OPERAND	การใช้งาน
SHIFT	เลือกการใช้ชุดคำสั่งบน (upper case)
CLEAR	ลบโปรแกรมภายในหน่วยความจำ
INSERT	แทรกคำสั่งใหม่
DELETE	ลบคำสั่ง
INCREMENT	เลื่อนไปยัง step ข้างหน้า
DECREMENT	เลื่อนstep ย้อนหลัง
MONITOR	แสดงสภาวะการทำงานที่จอภาพ
WRITE	นำคำสั่งต่างๆเก็บในหน่วยความจำ
FUNCTION	เลือกใช้คำสั่งพิเศษ

3.4 การใช้งานจอภาพแสดงผลแบบ dot matrix LCD module

จอภาพแสดงผลแบบ dot matrix LCD module เป็นส่วนแสดงผลที่มีประสิทธิภาพสูง สามารถแสดงตัวอักษร ตัวเลขต่างๆได้ครบ อีกทั้งสามารถสร้างตัวอักษรขึ้นใช้เองได้อีกด้วย โดยเขียนข้อมูลเก็บไว้ใน character generator RAM

PA0-PA7 , PBO-PB7 : คือขาสัญญาณเหล่านี้จะถูกใช้เป็นพอร์ท I/O ขนาด 8 บิต ใช้ต่อเข้ากับอุปกรณ์ภายนอกอื่นๆ

PC0-PC7 : ขาสัญญาณนี้ถูกใช้เป็นพอร์ทขนาด 8 บิต เช่นเดียวกับ PA และ PB แต่กลุ่มแรกจะใช้ควบคุมPBO-PB7 และกลุ่มที่ 2 ใช้ควบคุม PA0-PA7

สรุปคำสั่งที่สำคัญในการควบคุมจอภาพ LCD

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

CLEAR DISPLAY	คือคำสั่งล้างจอภาพและ cursor กลับมาที่ต้นจอภาพ
RETURN HOME	คือคำสั่งย้าย cursor กลับมาที่ต้นจอภาพ
ENTRY MODE SET	คือการตั้งโหมดการทำงานของตัว cursor ให้เลื่อนตามตัวอักษรหรือ ให้ไม่เลื่อน
DISPLAY ON/OFF CONTROL	คือคำสั่งเปิดปิด จอภาพและ cursor และยังควบคุม cursor ให้กระพริบหรือไม่กระพริบก็ได้
FUNCTIONSET	คือคำสั่งควบคุมจอภาพให้แสดงผลหนึ่งบรรทัดหรือสองบรรทัด และยังจัดขนาดของตัวอักษรและการรับข้อมูลที่ละกึ่งบิตต่ออักษร
WRITE DATA	คือคำสั่งให้เขียนข้อมูลลงบนจอภาพ

3.5 การต่อ 8255 เข้ากับระบบ

ในการต่อ 8255 เข้ากับระบบของ Z-80 นั้น สัญญาณต่างๆที่เกิดขึ้นในการติดต่อ I/O คือนำสัญญาณ A0-A7 จาก Z80 มาถอดรหัส เพื่อสร้างสัญญาณในการเลือกพอร์ท

จากวงจรที่ได้ ใช้สัญญาณจาก A3, A6, A7 เป็นสายสัญญาณในการเลือก chip select ของ 74LS138 และใช้สายสัญญาณ A0-A2 เป็นตัวถอดรหัสเพื่อทำสัญญาณเลือก chip select ให้แก่ 8255 โดยเอาท์พุท Y0 เป็นสายสัญญาณ chip select ของ 8255 ในพอร์ทที่ทำหน้าที่ติดต่อกับ keyboard และ display Y1 ใช้ในพอร์ทที่ติดต่อกับ input และ output และใช้สายสัญญาณ A4, A5 มาทำการเลือก address port ของ 8255 โดยต่อเข้ากับขา A0 และ A1 ของ 8255

A7	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0
0	0	*	*	1	*	*	*

เมื่อเราทำการเลือกที่จะติดต่อกับส่วน keyboard เราก็จะได้ address port เป็น 08H, 18H, 28H, 38H ตามลำดับ

08H คือ พอร์ตที่จะติดต่อกับพอร์ต A

18H คือ พอร์ตที่จะติดต่อกับพอร์ต B

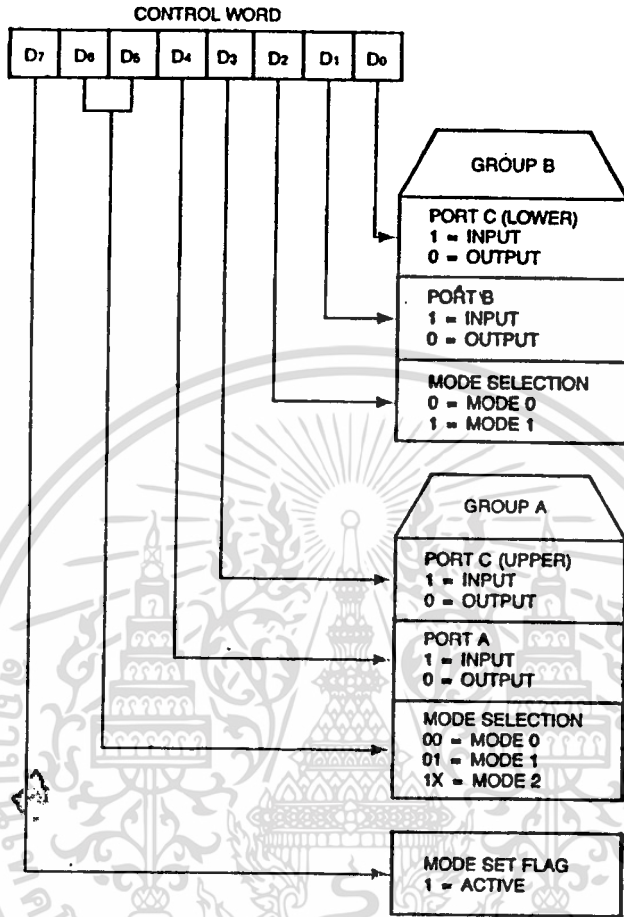
28H คือ พอร์ตที่จะติดต่อกับพอร์ต C

38H คือ พอร์ตที่จะติดต่อกับพอร์ต control data

เราสามารถที่จะติดต่อกับ keyboard ได้ด้วยการโปรแกรม 8255 ในโหมด 0 โดยจากทางด้าน Hardware เราให้ port A เป็นเอาต์พุต port B เป็นเอาต์พุต และ port C ทั้ง upper และ lower เป็นอินพุต

การโปรแกรม 8255 ในโหมด 0

ในการเซต 8255 ให้อยู่ในโหมด 0 นั้นเราจะต้องส่งคำสั่งควบคุม (control word) ให้แก่รีจิสเตอร์ควบคุมก่อน คำสั่งควบคุมนี้จะกำหนดลักษณะการทำงานให้แก่แต่ละพอร์ตของ 8255 โดยรายละเอียดแต่ละบิตของรีจิสเตอร์ควบคุม ดังรูป



รูปที่ 3.3 แสดงการโปรแกรม 8255 โหมด 0

เมื่อโปรแกรม 8255 ให้อยู่ในโหมด 0 และกำหนดให้พอร์ตใดเป็นเอาต์พุตหรืออินพุตได้แล้ว เราก็สามารถที่จะติดต่อกับคีย์บอร์ดได้โดยอาศัยหลักการสแกนคีย์บอร์ด ดังนี้

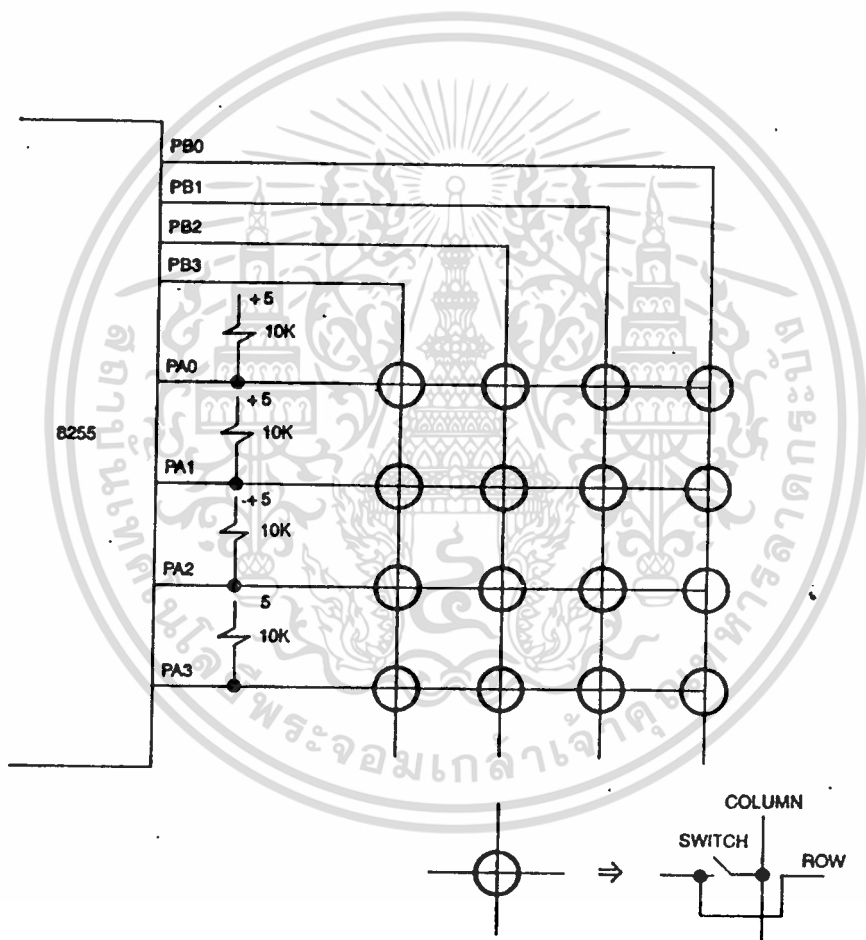
โดยนำเอา PBO-PB3 ของพอร์ต B ซึ่งเป็นพอร์ตเอาต์พุตไปต่อเข้ากับแนวคอลัมน์ (column) ของคีย์บอร์ด และนำเอา PC4-PC7 ซึ่งเป็นพอร์ตอินพุตต่อเข้ากับแนว row ของ keyboard ในการตรวจสอบการกดคีย์นั้นเราจะให้พอร์ต B สแกนบิต 0 ทีละบิตดังนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

****1110 - ****1101 - ****1011 - ****0111 - ****1110 -..

..

ก่อนที่จะมีการเปลี่ยนค่าข้อมูลเอาท์พุทของพอร์ท B พอร์ท C ก็จะทำกรอ่านข้อมูลเข้ามา แล้วทำการ decode hex. แล้วนำไปเป็นค่า address ที่ data ของคีย์นั้นๆ



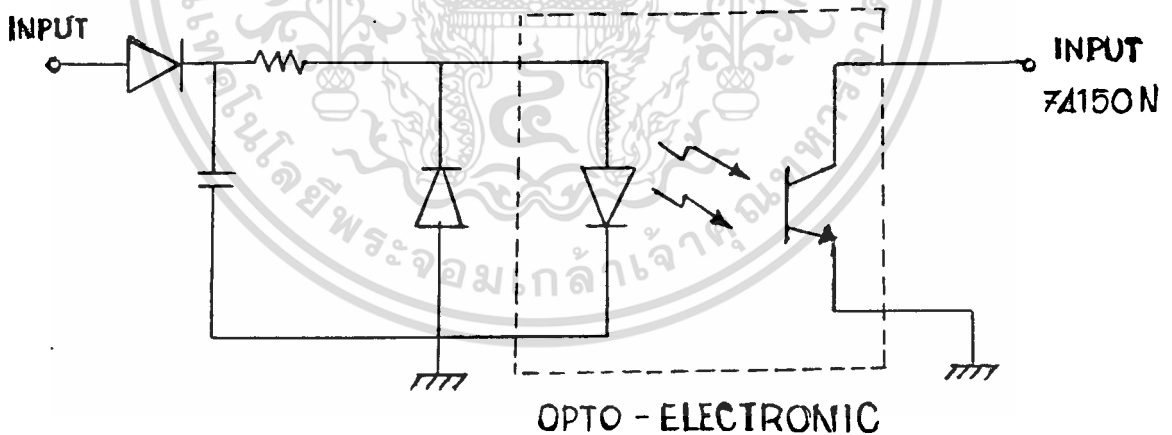
รูปที่ 3.4 แสดงการสแกนคีย์บอร์ดของ พีแอลซี

3.6 ภาควิทยุคและเอาต์พุต (INPUT/OUTPUT)

ภาควิทยุคอินพุตและเอาต์พุตนี้ เราออกแบบให้มีชุดอินพุต 16 ช่อง (channel) และภาควิทยุคเอาต์พุต 8 ช่อง โดยแบ่งแยกชุดอินพุตและ เอาต์พุตนี้ออกจาก main board โดยใช้อุปกรณ์ทาง opto-electronic ทำให้สัญญาณรบกวนต่างๆ เข้ามารบกวน mainboard ได้ยาก

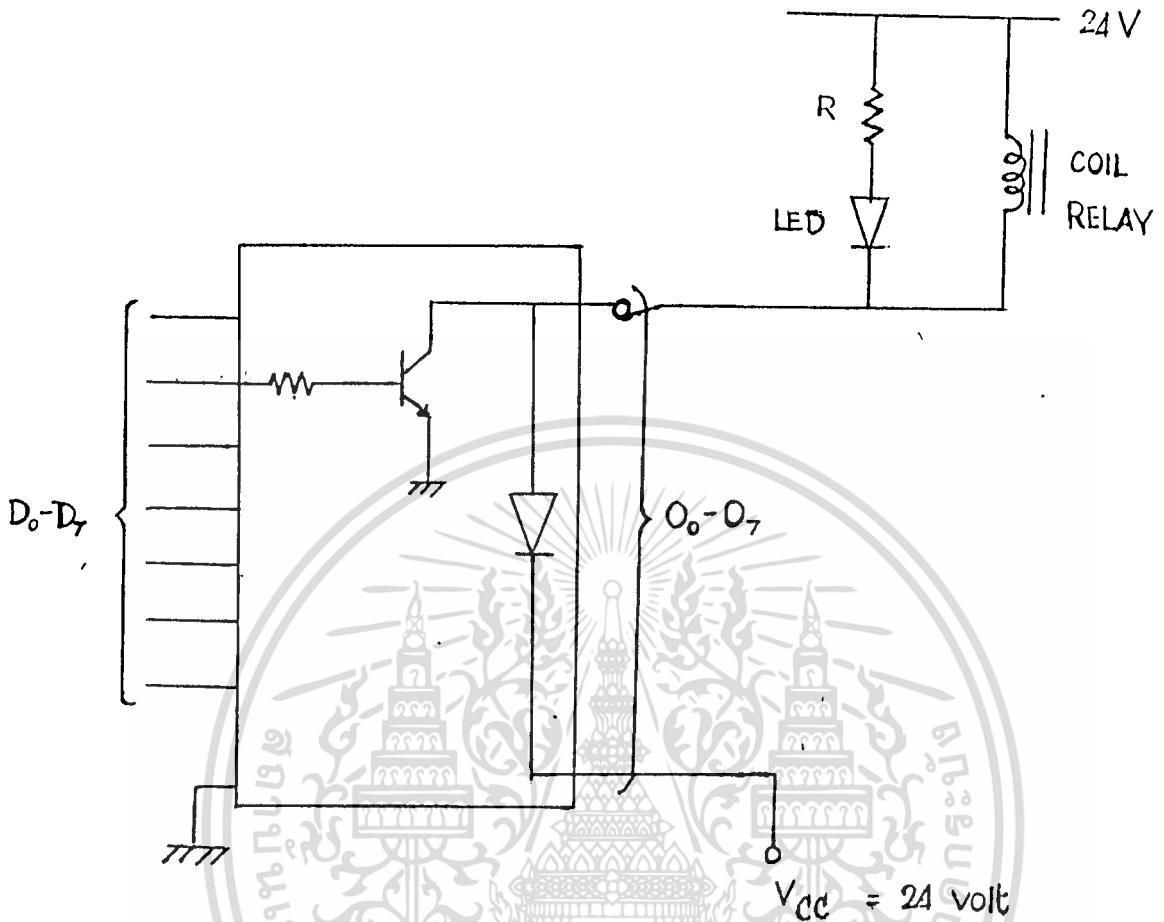
ภาควิทยุคอินพุต เราใช้ ไอซี 74150N ซึ่งเป็นตัว multiplex input เข้า 16 ออก 4 channel ดังนั้น เราสามารถขยายอินพุตได้มากถึง 32 อินพุต สำหรับ port B ของ 8255

ภาควิทยุคเอาต์พุต เอาต์พุตที่ได้จาก 8255 เป็นขนาด 5 volt ดังนั้น เราจึงมีตัว driver 24 volt สำหรับภาควิทยุคเอาต์พุตนี้ เราสามารถขยายได้ถึง 16 output



รูปที่ 3.5 แสดงภาควิทยุคของวงจร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.6 แสดงภาคเอาต์พุตของวงจร

แสดงการทำงานของ วงจร

ภาคอินพุต : เราจะมีความต้านทานสำหรับจำกัดกระแสไว้ เพื่อมิให้ตัว opto-electronic ทำงานมากเกินไป เอาท์พุทที่ได้จากตัว opto electronic จะไปเข้า 74150 (multiplexer) อีกทีหนึ่ง การติดตัว opto เข้าไปนี้ทำให้ แบ่ง แยกชุดของ contact switch กับ board ประมวลผลออกจากกันอย่างเด็ดขาด รวมทั้งยังเป็นการ step down input 24 volt ไปเป็น 5 volt อีกด้วย เมื่อ อินพุทที่ได้เหลือ 5volt ก็จะไปต่อไปยังตัว multiplex ซึ่งจะรอคอยการ scan จาก CPU โดย CPU จะทำการ input ว่ามีอินพุทเข้ามาหรือไม่ ถ้าเข้ามาเป็น ของอินพุทเบอร์อะไร โดยอาจแสดงผลได้ดี รูปข้างล่างนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การสแกนของ CPU	INPUT NUMBER
0000	1
0001	2
0010	3
0011	4
0100	5
0101	6
0110	7
0111	8
1000	9
1001	10
1010	11
1011	12
1100	13
1101	14
1110	15
1111	16

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาคเอาต์พุต : เอาต์พุตที่เวลาเราส่งออกมาจาก port 8255 จะมีคักดาเพียง 5 volt ดังนั้นเราจึงติดตัว driver เข้าไปด้วย (ULN 2803A) เพื่อทำการ step up voltage ไปเป็น 24 volt โดยภายในตัว driver นี้ จะมีวงจรเป็นลักษณะ open collector และมีกรป้องกันภาคเอาต์พุตกรณี load เป็น coil ของไอซีไว้เรียบร้อยแล้วด้วย

ดังนั้น ขา เอาต์พุตของไอซี เราจึงสามารถต่อเข้า coil ได้โดยตรง วงจรภาคเอาต์พุตก็จะทำงานได้ สำหรับวงจรที่เราออกแบบนี้เราได้ใช้ portA 8255 เป็นเอาต์พุต จาก CPU โดย port c ปล่อย่างไว้ สำหรับ user โดยถ้า user ต้องการ output เพิ่มก็สามารถใช้ port c นี้ได้

3.7 คำสั่งและการใช้

ในการออกแบบเครื่องพีแอลซีนั้น เราต้องออกแบบแป้นคีย์บอร์ด และชุดคำสั่งต่างๆในการควบคุม ในการสร้างพีแอลซีตัวนี้ได้มีการออกแบบแป้นคีย์บอร์ดเป็นดังรูป

LDI LD	CNT 1	TIM 2	REG 3
ANI AND	DEC 4	INC 5	DEL 6
ORI OR	OUT 7	IN 8	INS 9
SHIFT	FUNC	0	ENTER

รูปที่ 3.7 แสดงแป้นคีย์บอร์ดของพีแอลซี

ส่วนคำสั่งที่ได้ออกแบบไว้มีดังนี้

1. คำสั่ง LD

คำสั่งนี้มักจะใช้เป็นคำสั่งแรกของขบวนการชุดคำสั่งแต่ละชุด และจะติดตามด้วยโอเปอเรนด์ตัวแรกที่ใช้ในการประมวลผลของขบวนการชุดคำสั่งนั้น เช่น LD IN 1

2. คำสั่ง AND

คำสั่งนี้แสดงถึงการต่ออนุกรมกันระหว่างผลลัพธ์ทางลอจิกของขบวนการชุดคำสั่งหรือโอเปอเรนด์ก่อนหน้านั้น กับโอเปอเรนด์ของคำสั่งนี้

3. คำสั่ง OR

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คำสั่งนี้แสดงถึงการต่อขนานกันระหว่างผลลัพธ์ทางลอจิก ของขบวนการคำสั่งหรือ ไอเปอร์แรนด์ก่อนหน้านี้ กับไอเปอร์แรนด์ของคำสั่งนี้

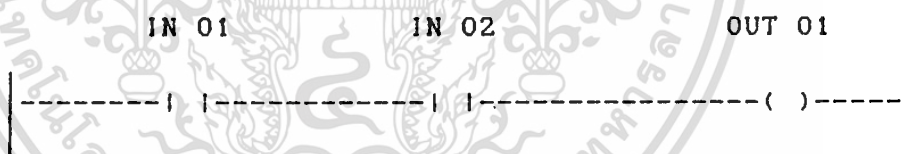
4. คำสั่ง =

คำสั่งนี้ใช้กระตุ้นให้ไอเปอร์แรนด์ของคำสั่งกระทำฟังก์ชันชนิดของ ไอเปอร์แรนด์ ของคำสั่งนี้ ต่อเมื่อผลลัพธ์ทางลอจิกของขบวนการคำสั่งก่อนหน้านั้นเป็นจริง

จากคำสั่งเบื้องต้นต่างๆที่กล่าวมาข้างต้นนี้ การทำงานของคำสั่งจะอยู่ในลักษณะ เมคฟังก์ชัน (make function) แต่ในการใช้งานแล้วจะมีการทำงานในลักษณะ เบรคฟังก์ชัน (brake function) อยู่ด้วย ดังนั้น จึงมีคำสั่งที่เหมาะสมสำหรับงานใน ลักษณะนี้ คำสั่งเหล่านี้ได้แก่ LDI ANI ORI ซึ่งหมายถึง LD INVERSE, AND INVERSE, OR INVERSE ตามลำดับ

ต่อไปแสดงตัวอย่างของการใช้คำสั่ง

ตัวอย่างที่ 1



```

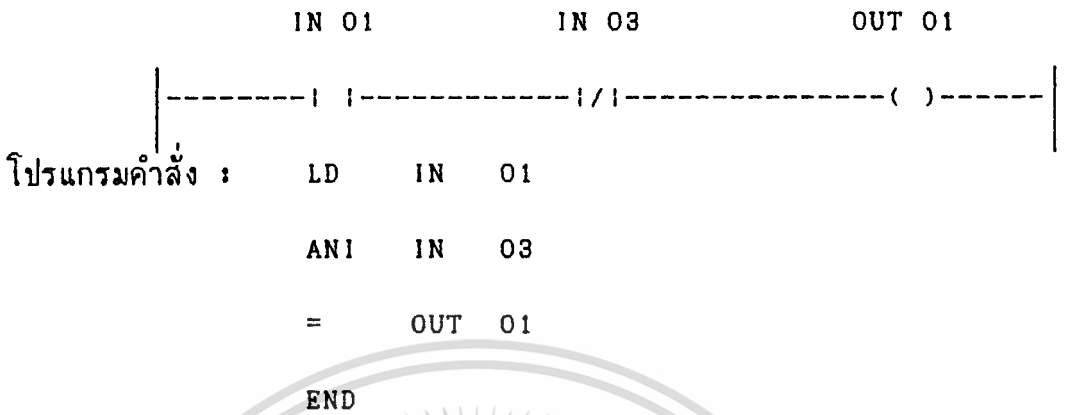
โปรแกรมคำสั่ง : LD      IN  01
                  AND    IN  02
                  =     OUT 01

                  END

```

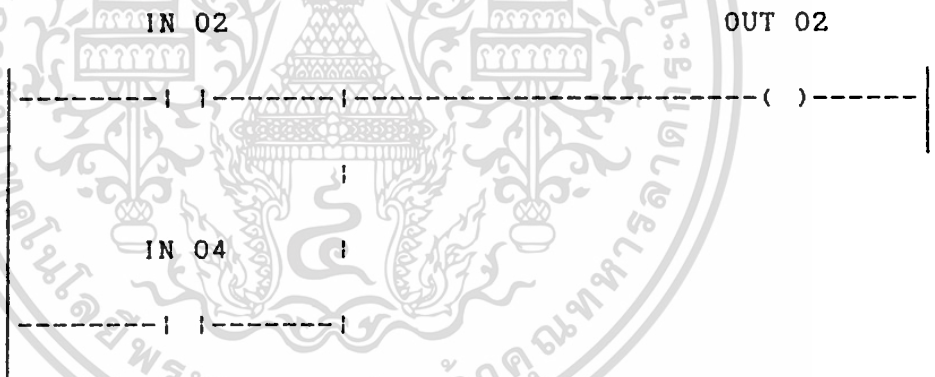
ความหมาย : เอาท์พุท 01 จะทำงาน (active) เมื่ออินพุท 01 และอินพุท 02 ทำงานทั้งหมด

ตัวอย่างที่ 2



ความหมาย : เอาท์พุท 01 จะทำงาน ก็ต่อเมื่ออินพุท 01 ทำงานและอินพุท 03 ไม่ทำงาน

ตัวอย่างที่ 3

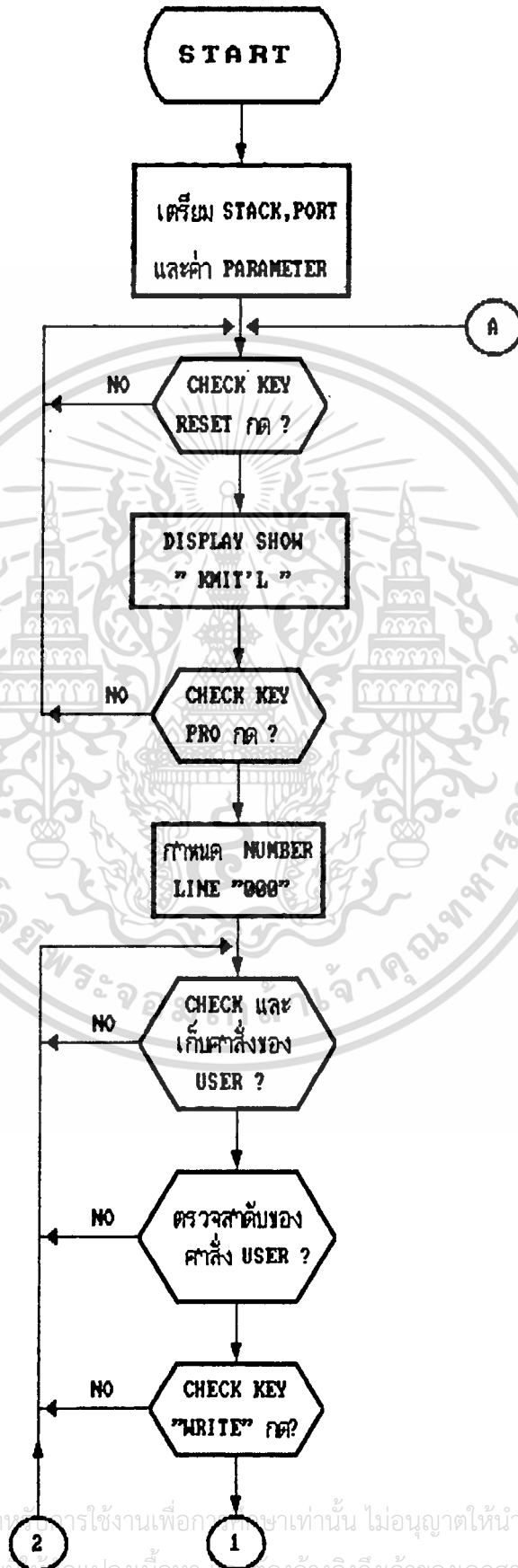


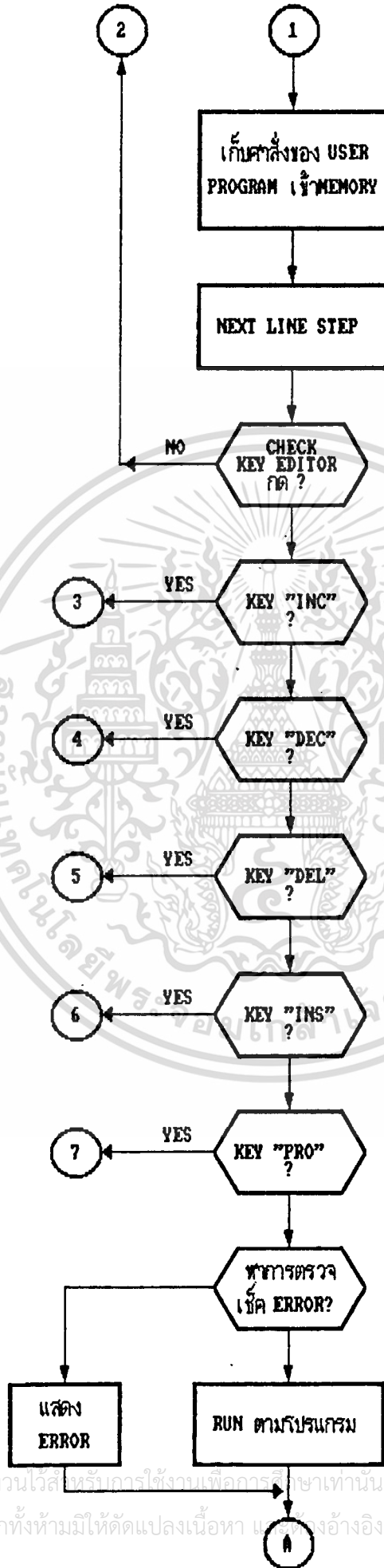
```

โปรแกรมคำสั่ง : LD      IN      02
                  OR      IN      04
                  =       OUT     02
                  END
  
```

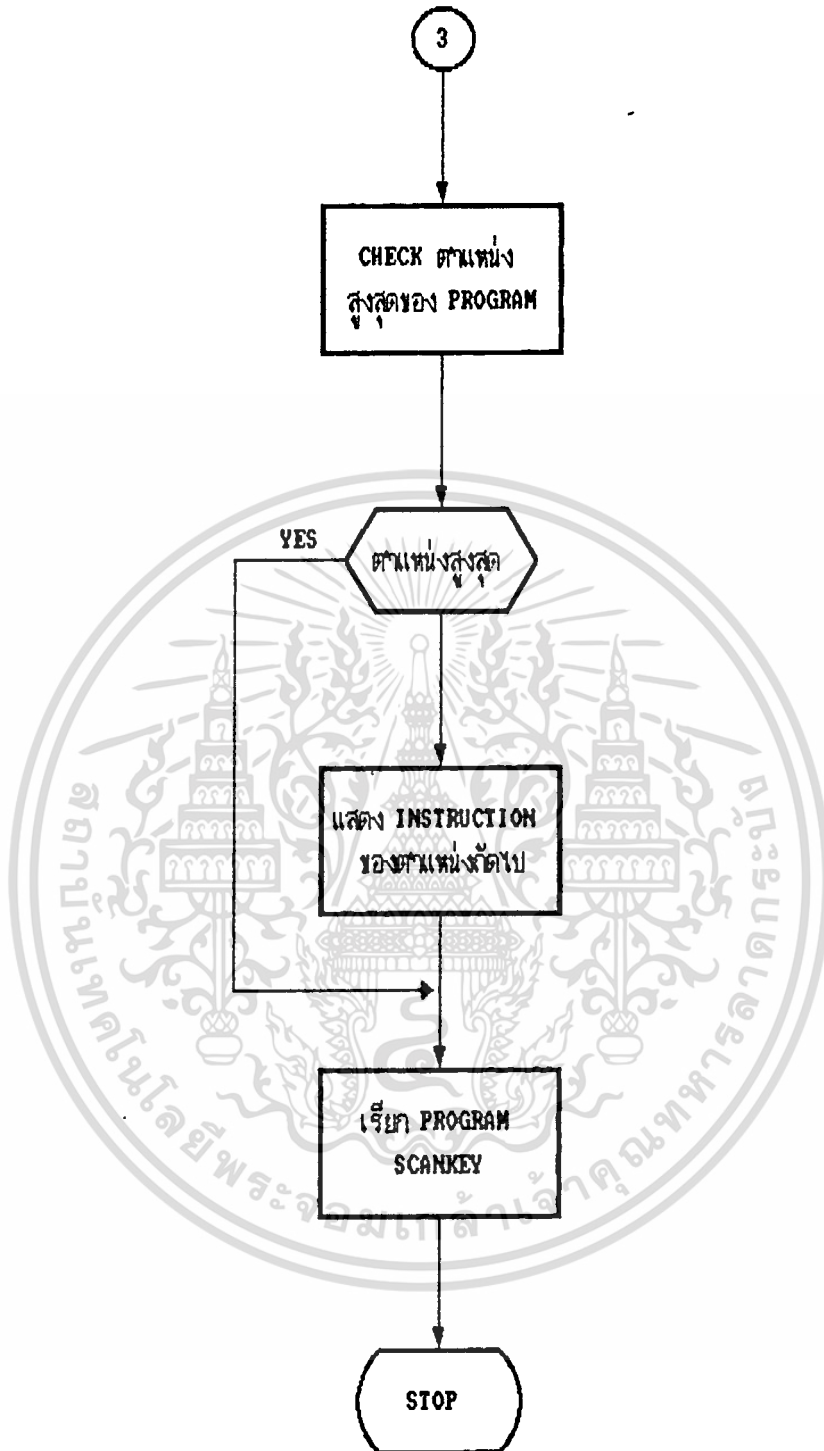
ความหมาย : เอาท์พุท 02 จะทำงาน ก็ต่อเมื่ออินพุท 02 หรือ อินพุท 04 ตัวใดตัวหนึ่งทำงาน

CHART SYSTEM PLC

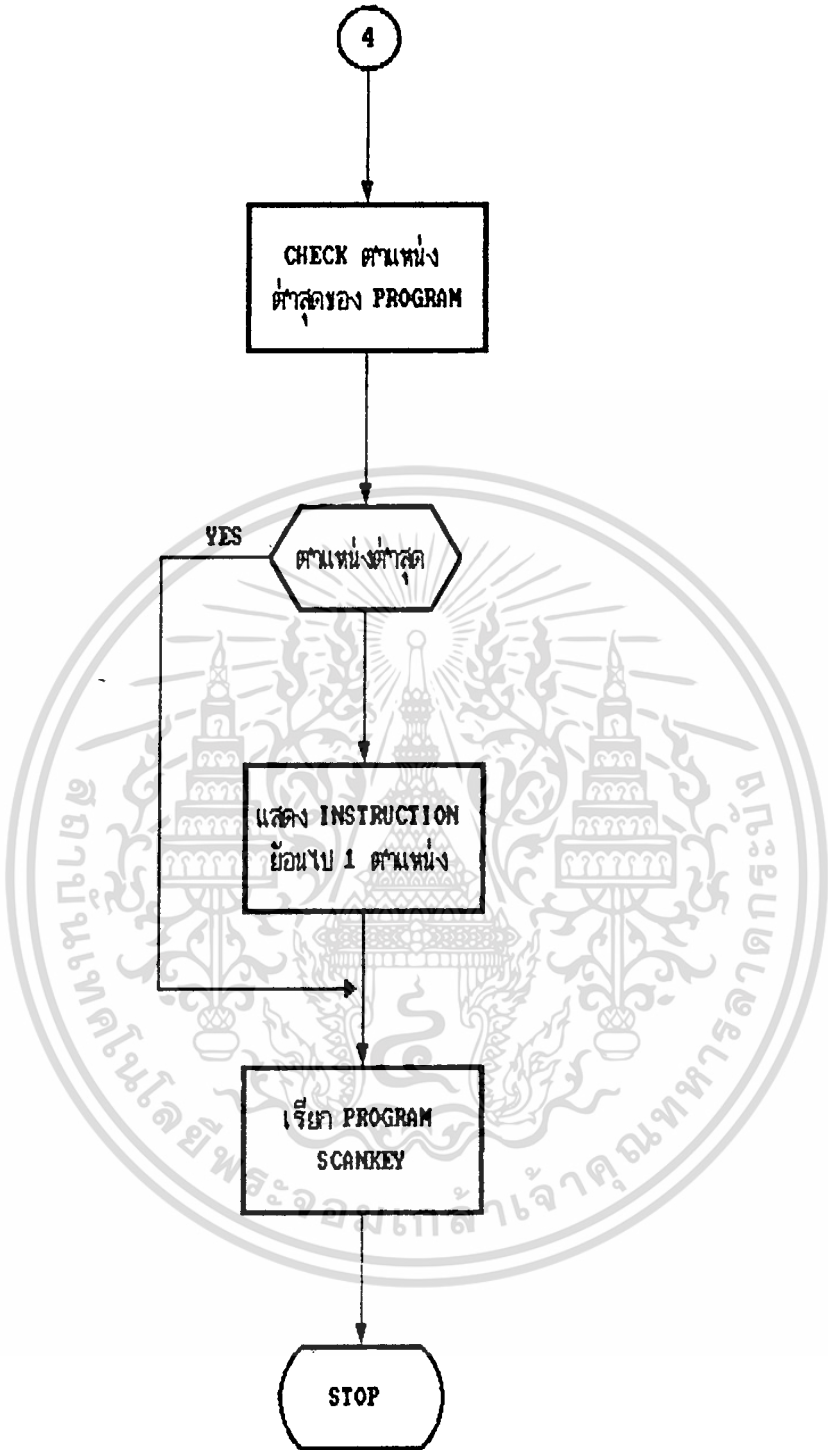




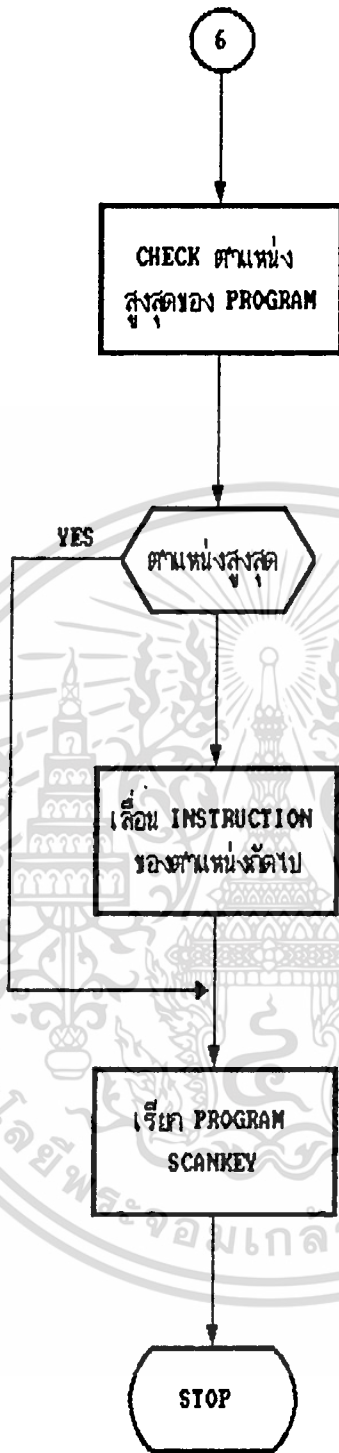
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้เฉพาะเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

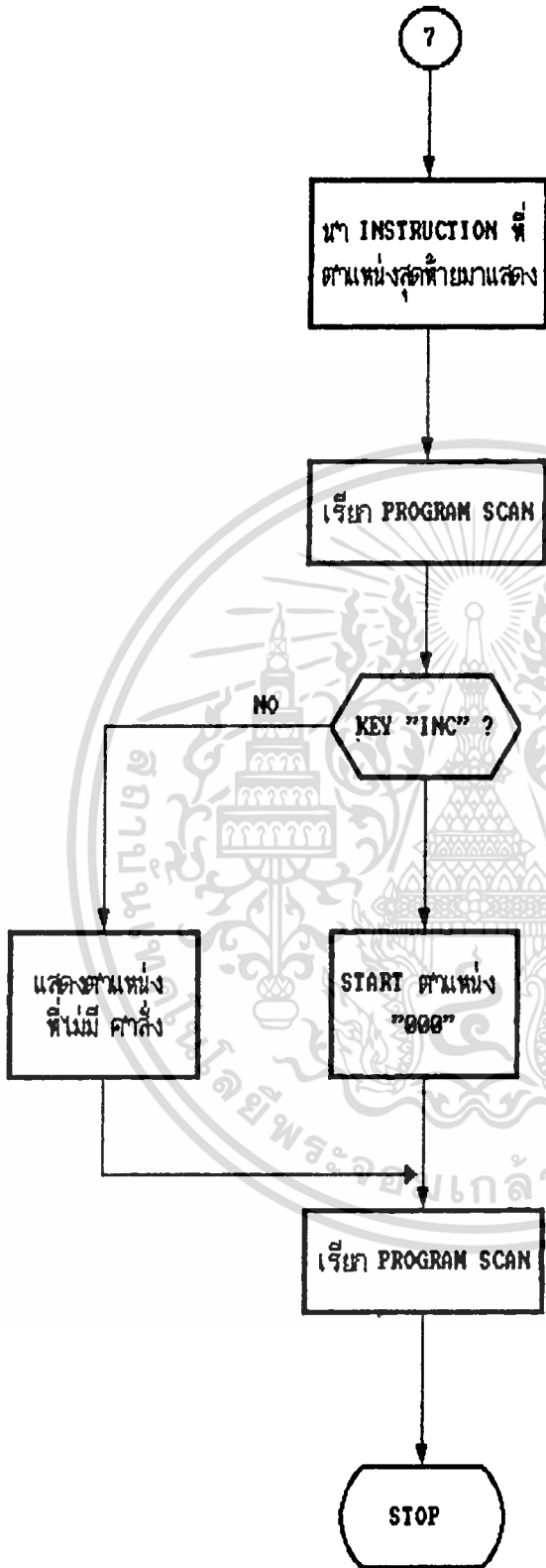
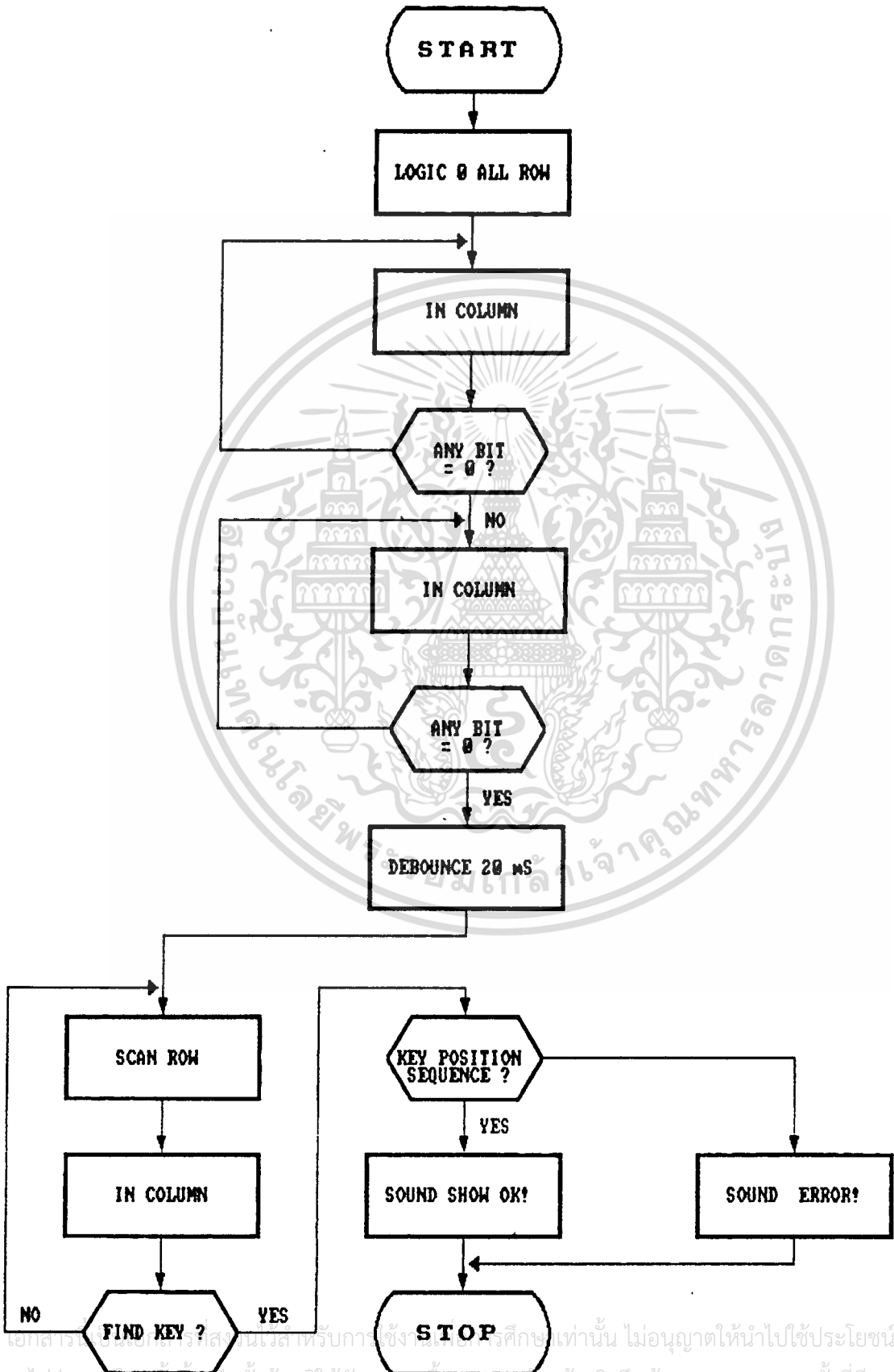


CHART SCANKEYBOARD



บทที่ 4

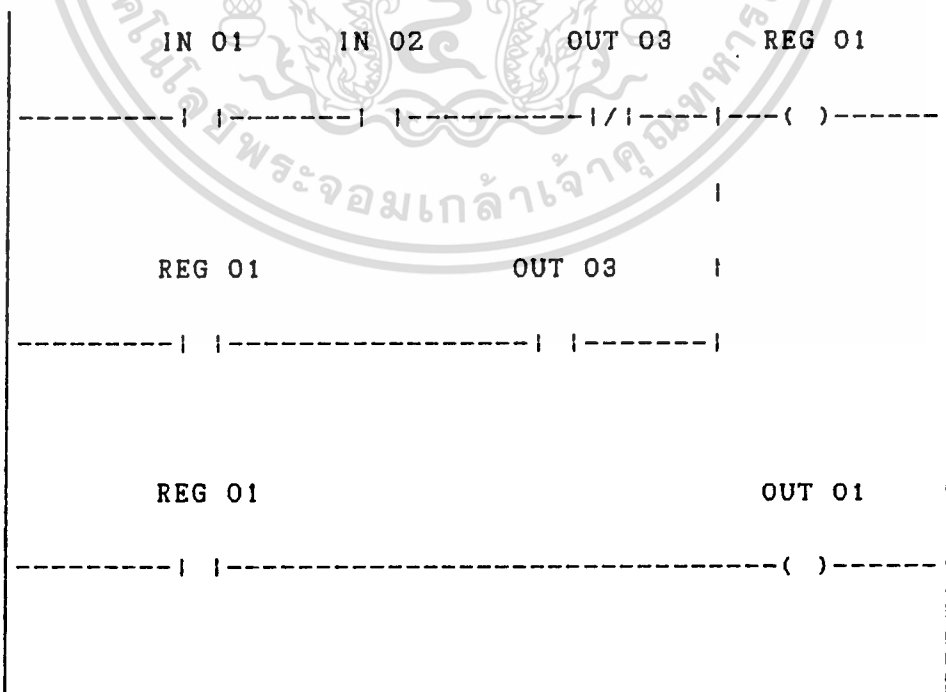
การทดลองและผลการทดลอง

4.1 การทดสอบและผลการทดลอง PLC ที่ออกแบบ

การทดลองกระทำโดยการป้อนโปรแกรมซึ่งออกแบบไว้ให้ครอบคลุมกับทุกคำสั่งที่ได้ออกแบบขึ้นมา

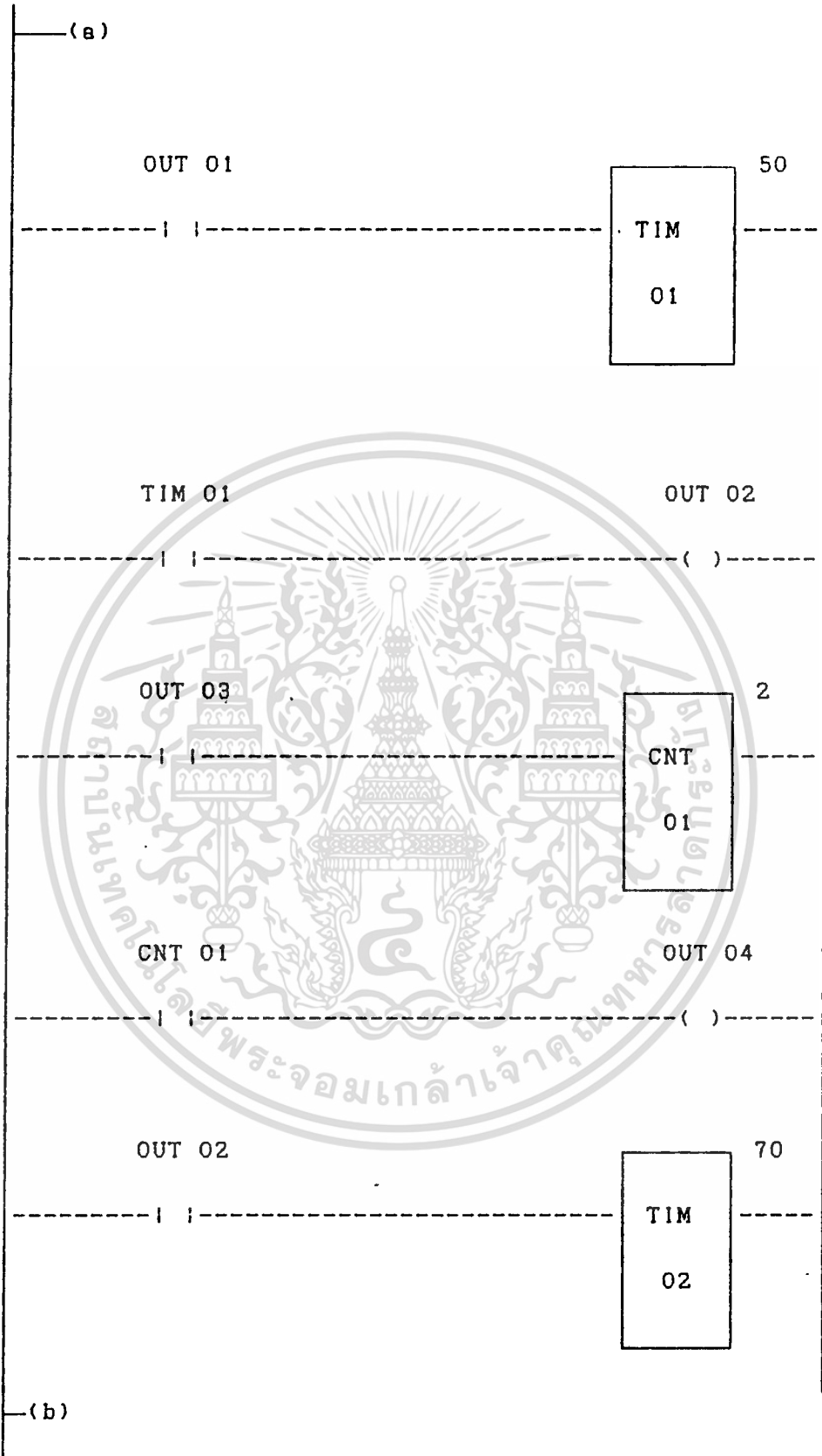
โปรแกรมที่ใช้ในการทดลอง เป็นไปตาม LADDER DIAGRAM ดังรูป โดยที่จะสามารถทราบเอาท์พุทของ PLC ได้ จาก การแสดงผล LCD DISPLAY และทางจอภาพในส่วน มอนิเตอร์ (MONITOR MODE)

ภาพแสดง LADDER DIAGRAM ของโปรแกรมทดสอบ



(๘)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

(b)		
	TIM 02	OUT 03
	----- () -----	
	----- (END) -----	

จากผลการทดลองพบว่า เราสามารถควบคุมโปรแกรมตัวอย่างดังกล่าว
ข้างต้นได้ดี โดยการทำงานเป็นไปตามลำดับขั้นตอนที่ได้กำหนดไว้



บทที่ 5

วิจารณ์และบทสรุป

เครื่องพีแอลซีที่ได้ออกแบบขึ้นมาสามารถใช้งานควบคุมได้ดี เช่นเดียวกับพีแอลซีอื่นๆ ที่ได้สร้างขึ้นมาขายอยู่ในท้องตลาดปัจจุบันนี้ แต่มีราคาถูกกว่าหลายเท่าตัวคือราคาประมาณไม่เกิน 6000 บาท (หกพันบาท) เท่านั้น ถ้ามีการพัฒนาสร้างพีแอลซีนี้ออกมาเพื่อสนับสนุนให้โรงงานอุตสาหกรรมทั้งขนาดเล็กและขนาดกลางใช้งานแล้วจะเป็นการประหยัดเงินไม่ให้สูญเสียออกนอกประเทศได้ทางหนึ่ง และยังทำให้ความน่าเชื่อถือ (Reliability) ของระบบควบคุมเครื่องจักรหรือกระบวนการที่ใช้พีแอลซีในการควบคุมดีขึ้นด้วย เมื่อเทียบกับระบบเดิมที่ใช้วงจรควบคุมแบบรีเลย์

อย่างไรก็ดี ฟังก์ชันพิเศษเพื่อการทำงานที่ยุ่งยากซับซ้อนมากๆ ซึ่งจะพบได้ในกระบวนการขนาดใหญ่ๆ นั้น ในพีแอลซีที่ได้ออกแบบขึ้นมาแล้วยังไม่ได้มีการพัฒนาไว้ทั้งนี้ เพราะจะทำให้พีแอลซีมีขนาดใหญ่ขึ้น และมีราคาสูง เนื่องจากในกรณีที่ต้องการให้มีฟังก์ชันการทำงานที่ยุ่งยากซับซ้อน เช่น การบวก การลบ การคูณ การหาร หรือการควบคุมแบบต่อเนื่องที่มีฟังก์ชันการควบคุมพีไอดี (PID: PROPORTIONAL INTEGRAL DERIVATIVE CONTROLLER) เป็นต้นนั้น จำเป็นจะต้องใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ขนาด 8 บิตจำนวนหลายๆ ตัว หรือใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ขนาดมากกว่า 8 บิต เพื่อให้มีการทำงานที่รวดเร็ว และทันต่อการเปลี่ยนแปลงของกระบวนการ โดยทั่วไปแล้ว พีแอลซีที่มีฟังก์ชันการทำงานเหล่านี้รวมอยู่ด้วยจะเรียกว่า พีซี (PC : PROGRAMMABLE CONTROLLER) ซึ่งน่าจะมีการพัฒนาและออกแบบสร้างขึ้นมาเองต่อไป

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้คงจะเป็นประโยชน์ต่อผู้ที่สนใจ และต้องการจะทำการศึกษาวิจัยเกี่ยวกับพีแอลซีหรือ พีซีเพิ่มขึ้น และคาดว่าพีแอลซีที่ได้ออกแบบพัฒนาสร้างมานี้จะเป็นประโยชน์ต่อโรงงานอุตสาหกรรมของประเทศต่อไปในอนาคต



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4000                                     Org 4000h
0083      Ctrl153      Equ 83h
0080      Count0      Equ 80h
0081      Count1      Equ 81h
0082      Count2      Equ 82h

4000 ED56      Im1
4002 F3        Di
4003 3E37      Ld      A, 00110111b
4005 D383      Out     ( Ctrl153 ), A
4007 3E3C      Ld      A, 60
4009 D380      Out     ( Count0 ), A
400B 3E00      Ld      A, 0
400D D380      Out     ( Count0 ), A
400F 3EB5      Ld      A, 10110101b
4011 D383      Out     ( Ctrl153 ), A
4013 3E4A      Ld      A, 74
4015 D382      Out     ( Count2 ), A
4017 3E08      Ld      A, 08
4019 D382      Out     ( Count2 ), A

; portA has created to LCD Data port
; portB (bit 7 to 5) have created to E , R/S , RS
; (bit 4) have created to Speaker
401B      (bit 3 to 0) have created to KEY-ScanOut
; portC (bit 7 to 4) have created to Key-ScanIn
401B      (bit 2 to 0) have created to ModeSelect Key-In

0003      CtrlPort    Equ 03h
0000      PortA       Equ 00h
0001      PortB       Equ 01h
0002      PortC       Equ 02h

;*****MAIN*****

401B      Main:
401B 3E89      Ld      A, 89h
401D D303      Out     ( Ctrlport ), A

401F CDCB40    Call     InitialLCD
4022 219A49    Ld      HL, Tab1
4025 CD4541    Call     Sendline
4028 180C      Jr      ini
402A                               rel
402A CD2742    Call     ErrBeep
402D CD1541    Call     Clearscreen
4030 21B549    Ld      HL, Tab4
4033 CD4541    Call     Sendline

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4039 FEE7          Cp      No1
403B 20ED          Jr      NZ, rel
403D CD1541        Call   Clearscreen
4040 21A349        Ld     HL, Tab2
4043 CD4541        Call   Sendline

4046 CD8741        Call   Scan
4049 FEED          Cp      No9
404B 20DD          Jr      NZ, rel
404D 21AC49        Ld     HL, Tab3
4050 CD4541        Call   Sendline

4053 CD8741        Call   Scan
4056 FEE7          Cp      No1
4058 20D0          Jr      NZ, rel

405A CDEA41        Call   ScanMode
405D FE05          Cp      Prog
405F CA6E40        Jp     Z, ProMode
4062 FE04          Cp      Moni
4064 CA3053        Jp     Z, MonMode
4067 FE06          Cp      Run
4069 CA7D4B        Jp     Z, RunMode
406C 18BC          Jr      rel
406E              ProMode
406E F3            Di
406F CD1541        Call   Clearscreen
4072 21BE49        Ld     HL, TabP
4075 CD4541        Call   Sendline
4078 C34A42        Jp     Start
407B              ProOut
407B FE04          Cp      Moni
407D CA3053        Jp     Z, MonMode
4080 FE06          Cp      Run
4082 CA7D4B        Jp     Z, RunMode

```

```

;*****
4085      MonOK      DEFS    1
4086      ReleOK     DEFS    1

```

```

4087      MonOut
4087 FE04          CP      MONI
4089 CA3053        JP      Z, MONMODE
408C FE06          Cp      Run
408E CA7D4B        Jp     Z, RunMode
4091 FE05          Cp      Prog
4093 CA6E40        Jp     Z, ProMode

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของ William Computer ไม่อนุญาตให้ไปใช้ประโยชน์อื่นใด
;input : HL = Hexadecimal values to be changed.
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามเผยแพร่ต่อผู้อื่นโดยไม่ได้รับอนุญาต

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

;          IX = Point to the address of 1st result (Ascii Code)
;output :  IX = IX + 4
;          (IX-4) to (IX-1) = 4 Ascii code
    
```

```

4096 E803      Tens      DEFW      1000
4098 6400      DEFW      100
409A 0A00      DEFW      10
409C 0100      DEFW      1
    
```

```

409E          Hex_Dec:
409E FD219640  Ld      IY,    Tens
40A2 0604      Ld      B,     4
40A4 0E00      Ld      C,     0
    
```

```

40A6          Cloop:
40A6 FD5E00    Ld      E,    (IY)
40A9 FD23      Inc     IY
40AB FD5600    Ld      D,    (IY)
40AE FD23      Inc     IY
40B0 AF        Xor     A
40B1          Decloop:
40B1 ED52      Sbc     HL,    DE
40B3 3803      Jr      C,    Addback
40B5 3C        Inc     A
40B6 18F9      Jr      Decloop
40B8          Addback:
40B8 19        Add     HL,    DE
40B9 C630      Add     A,    30h
40BB DD7700    Ld      (IX+0), A
40BE DD23      Inc     IX
40C0 10E4      Djnz   Cloop
    
```

```

40C2 C9          Ret
    
```

```

40C3          IntBuf    DEFS 2
40C5          TBuf      DEFS 2
40C7          DisBuf1   DEFS 4
    
```

```

;*****
;*****
;*** InitialLCD ***
;*****
    
```

```

40CB 3E10      InitialLCD:  Ld      A, 10h          ;SET RS=0 , R/W=0 , E:
40CD D301      Out      ( PortB ), A
    
```

```

40CF CDF440    Call     FunctionSet
40D2 CDF741    Call     KDelay
40D5 CDF741    Call     KDelay
40D8 CDF741    Call     KDelay
    
```

เอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้ภายในเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 เมวกรรมใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
40DB CDF440      Call    FunctionSet
40DE CD3E41      Call    Delay
40E1 CD3E41      Call    Delay
40E4 CDF440      Call    FunctionSet
40E7 CDF440      Call    FunctionSet
40EA CDFF40      Call    Display_ON
40ED CD0A41      Call    ModeSet1
40F0 CD1541      Call    Clearscreen
```

```
40F3 C9          ret
```

```
;*****
;FUNCTION-SET : DL=1 (8 BIT DATA) , N=1 (2 LINES DISPLAY)
;              F=0 (5 x 7 DOTS)
```

```
40F4          FunctionSet:
40F4 3E38      Ld      A, 00111000b
40F6 D300      Out     ( PortA ), A
40F8 CD2B41    Call    EnablePulse
40FB CD3E41    Call    Delay
40FE C9          ret
```

```
;*****
;DISPLAY ON/OFF CONTROL : DISPLAY=ON , CURSOR=ON
```

```
40FF 3E0E      Display_ON: Ld      A, 00001110b
4101 D300      Out     ( PortA ), A
4103 CD2B41    Call    EnablePulse
4106 CD3E41    Call    delay
```

```
4109 C9          ret
```

```
;*****
;MODESET1 : CURSOR=SHR , INCrease DD RAMADDRESS
```

```
410A          Modeset1:
410A 3E06      Ld      A, 00000110b
410C D300      Out     ( PortA ), A
410E CD2B41    Call    EnablePulse
4111 CD3E41    Call    Delay
```

```
4114 C9          ret
```

```
;*****
ClearScreen:
```

```
4115          ClearScreen:
4115 3E01      Ld      A, 00000001b
4117 D300      Out     ( PortA ), A
4119 CD2B41    Call    EnablePulse
411C CD3E41    Call    Delay
```

```
411F C9          ret
```

```
;*****
Returnhome:
```

เอกสารนี้เป็นลิขสิทธิ์ของกรมส่งเสริมการค้าระหว่างประเทศ กระทรวงพาณิชย์
ไม่ให้นำไปทำซ้ำโดยไม่ขออนุญาต และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
4120 3E02          Ld      A, 0000010b
4122 D300          Out     ( PortA ), A
4124 CD2B41        Call    EnablePulse
4127 CD3E41        Call    Delay
```

```
412A C9           ret
```

```
*****
; EnablePulse routine generate one pulse signal that
; falling edge enable LCD controller get instruction data from
; 8255 of CPU
```

```
412B           EnablePulse:
412B F5           Push   AF
412C C5           Push   BC
412D DB01        In     A, ( PortB )
412F CBFF        Set    7, A
4131 D301        Out     ( PortB ), A
4133 0600        Ld     B, 00h
```

```
4135           Enableloop:
4135 10FE        DJNZ  Enableloop
4137 CBBF        Res   7,A
4139 D301        Out     ( PortB ),A
413B C1         Pop    BC
413C F1         Pop    AF
```

```
413D C9           ret
```

```
*****
; Delay 175 T state at 3.5 MHz is about 50 microsecond
;(Call nm instruction is 17 T state)
```

```
413E           Delay:
413E C5           Push   BC           ;10
413F 060B        Ld     B, 0BH           ; 7
4141 10FE        Delayloop: DJNZ  Delayloop       ;13*(11-1) + 8
4143 C1         Pop    BC           ;10
```

```
4144 C9           ret           ;10
```

```
4145           ;total 175 T (50 microsec
4145           ; at 3.5 MHz)
```

```
*****
```

```
*****
```

```
*** Sendline ***
```

```
*****
```

```
*****
```

```
; This routine send 2 line character (initial vector by HL)
```

```
; display in LCD module
```

```
; Input : Reg.HL (vector of being written characters and increase  
; in Write routine)
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สําคัญและต้องห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

;Output : LCD display 2 line (2*16 characters)
;Call : Writeline1 , Writeline2

4145 Sendline:
4145 CD4C41 Call Wline1
4148 CD5741 Call Wline2

414B C9 ret

;*****
; This routine is used for write all 1st line character(16 char)
;Input : Reg.HL (vector of being written characters and increas
; in Write routine)
;Output : LCD display 16 char. in 1st line
;Call : GoToXY , Write

414C Wline1:
414C 3E03 Ld A, 03h
414E CD6241 Call gotoXY
4151 0605 Ld B, 5
4153 CD7141 Call Write

4156 C9 ret

;*****
; This routine is used for write all 2nd line character(16 char)
;Input : Reg.HL (vector of being written characters and increas
; in Write routine)
;Output : LCD display 16 char. in 2nd line
;Call : GoToXY , Write

4157 Wline2:
4157 3E40 Ld A, 40h
4159 CD6241 Call gotoXY
415C 0604 Ld B, 4
415E CD7141 Call Write

4161 C9 ret

;*****
;Input : Reg.A (initial address of DD RAM)
;Output : DD RAM in LCD module is set
;Call : EnablePulse , Delay

4162 GotoXY:
4162 CBFF Set 7, A ; DD RAM ADDRESS = A
4164 D300 Out (PortA), A
4166 3E10 Ld A, 10h
4168 D301 Out (PortB), A ; CONFIRM RS=0, R/W=0
416A CD2B41 Call EnablePulse ; EPULSE DD RAM ADRES
416D CD3E41 Call Delay

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ทางการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4170 C9                ret

;*****
; This routine is called for write character from CG RAM
;(vectored by HL)to DD RAM (initial address by Reg.A and
;GoToXY routine and autoincrease).
;Reg.B is number of written characters
;Input  : initial address of DD RAM (from GoToXY)
;       : Reg.HL (vector of being written characters)
;       : Reg.B (number of being written characters)
;Output : LCD display characters
;Call   : WriteChar

4171 56      Write:   Ld      D, (HL)
4172 CD7941  Call     WriteChar
4175 23      Inc      HL
4176 10F9    DJNZ    Write

4178 C9                ret

;*****
; WriteChar is used for display one character from CG RAM (by
;Reg. D) to DD RAM(initial address by GoToXY and autoincrease)
;Input  : Reg.D (CG RAM address)
;       : DD RAM address initial by GoToXY and autoincrease
;Output : one character display on LCD (in DD RAM)
;Call   : none

4179      WriteChar:
4179 3E30    Ld      A, 00110000b ; SET RS=1 (WRITE D/
417B D301    Out     ( PortB ), A
417D 7A      Ld      A, D
417E D300    Out     ( PortA ), A
4180 CD2B41 Call     EnablePulse
4183 CD3E41 Call     Delay

4186 C9                ret

;*****
4187      Scan:
4187 CDBD41  Call     Release
418A 20FB    Jr      NZ, Scan
418C CDF741  Call     Kdelay
418F CDBD41  Call     Release
4192 20F3    Jr      NZ, Scan
4194      key1
4194 CDC841  Call     ScanKey
4197 28FB    Jr      Z, key1
4199 CD0A42 Call     Beep

419C C9                ret

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

;*****
; This routine scan both Matrix-Key and ModeSw , so
;there are 2 different condition Output:-
;1. Change Mode : - Carry Flag = 1
;                  - (ModeAdd) = ModeCode(new)
;2. Any Key Pressed : - Carry Flag = 0
;                  - Reg.A = KeyCode
;

```

```

419D          ScanKM
419D CDBD41   Call   Release
41A0 2807    Jr     Z,   ScanK
41A2 CDEA41   Call   ScanMode
41A5 2014    Jr     NZ,  Mout
41A7 18F4    Jr     ScanKM
41A9          ScanK
41A9 CDC841   Call   Scankey
41AC 2007    Jr     NZ,  Kout
41AE CDEA41   Call   ScanMode
41B1 2008    Jr     NZ,  Mout
41B3 18F4    Jr     ScanK
41B5          Kout
41B5 CD0A42   Call   Beep
41B8 37      Scf
41B9 3F      Ccf
41BA C9      ret
41BB          Mout
41BB 37      Scf
41BC C9      ret

```

```

;*****
; Release routine check all key already realease or not
;if all key release Z flag is set
;Output   :   Z   when all keys released
;          :   NZ  when any keys continue press
;

```

```

41BD          Release:
41BD 3E10    Ld     A,   10h
41BF D301    Out   ( PortB ), A
41C1 DB02    In    A,   ( PortC )
41C3 E6F0    And   0F0h
41C5 FEF0    Cp    0F0h

41C7 C9      ret

```

```

;*****
;Output   :   Not anykey pressed - Z
;          :   Anykey pressed - NZ
;          :   - Reg.A (keyCode)
;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 41C8 Scankey: 41C8 3E1E Ld และต่อ A, 00011110b

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

41CA          scank1
41CA 57          Ld      D,      A          ; A=D=0001xxxx
41CB CBA2        Res     4,      D          ; D=0000xxxx
41CD D301        Out     ( PortB ), A
41CF DB02        In      A,      ( PortC )
41D1 E6F0        And     0F0h
41D3 FEF0        Cp      0F0h
41D5 2809        Jr      Z,      scank2
41D7 CD042       Call    KKdelay
41DA FEF0        Cp      0F0h
41DC 2802        Jr      Z,      scank2
41DE 82          Add     A,      D

41DF C9          ret                      ;When any key pressed
41E0                                ;return with NZ and
41E0                                ;Reg.A (KeyCode)
41E0          scank2
41E0 7A          Ld      A,      D          ;A = 0000xxxx
41E1 CB5F        Bit     3,      A          ;scanOut=xxxx0111b ?
41E3 2804        Jr      Z,      scankEnd   ;Yes - ret
41E5 37          Scf                                ; NO - Set Carry Flag
41E6 17          Rla                                ; - Rotate left and
41E7                                ;Carry Flag to Bit0
41E7                                ;(A = 0001xxxx)
41E7 18E1        Jr      scank1
41E9          scankEnd
41E9 C9          ret                      ;When no key pressed
41EA                                ;return with Z
;*****
;
;Output      : Not changing Mode - Z
;              Changing Mode - NZ
;
41EA          - (ModeAdd) = ModeCode
41EA 210B81      ScanMode: Ld      HL,      ModeAdd
41ED DB02        In      A,      ( PortC )
41EF E60F        And     0Fh
41F1 BE          Cp      (HL)
41F2 2001        Jr      NZ,      readMode

41F4 C9          ret                      ;Not change Mode
41F5                                ;return with Z
41F5          readMode
41F5 77          Ld      (HL), A

41F6 C9          ret                      ;return with NZ
41F7                                ;and ModeCode in
41F7                                ;ModeAdd

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

41F8 06FF          Ld    B, 0FFH      ; 7

41FA 00          KDLLoop:  nop          ; 4*(255)
41FB 00          nop                ; 4*(255)
41FC 10FC        DJNZ  KDLLoop     ;13*(255-1) + 8
41FE C1          Pop   BC           ;10

41FF C9          ret                ;10

4200                                ;total 5387 T (1.50 msec.
4200                                ;                      at 3.5 MHz)

;*****
4200          KKDelay:
4200 C5          Push  BC           ;10
4201 01FFFF        Ld    BC, 0FFFFH  ; 7

4204 00          KKDLLoop:  nop          ; 4*(255)
4205 00          nop                ; 4*(255)
4206 10FC        DJNZ  KKDLLoop   ;13*(255-1) + 8
4208 C1          Pop   BC           ;10

4209 C9          ret                ;10

420A                                ;total 5387 T (1.50 msec.
420A                                ;                      at 3.5 MHz)

;*****
420A          Beep:
420A F5          Push  AF           ;10
420B C5          Push  BC           ;10
420C 0601        Ld    B, 1         ;1
420E 212000      Ld    HL, 20h     ;1
4211 110100      Ld    DE, 01      ;1
4214 3E10        Ld    A, 00010000b ;1
4216          sqwave
4216 D301        Out   ( PortB ), A
4218 10FE        Djnz  $
421A EE10        Xor   00010000b
421C ED52        Sbc   HL, DE
421E 20F6        Jr    NZ, sqwave
4220 CBE7        Set   4, A
4222 D301        Out   (PortB), A
4224 C1          Pop   BC
4225 F1          Pop   AF

4226 C9          ret

```

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

;*****
4227      ErrBeep:
4227 0605      Ld      B,      5
4229      ErrLoop
4229 CD0A42    Call    Beep
422C CDF741    Call    KDelay
422F CDF741    Call    KDelay
4232 10F5     Djnz   ErrLoop

4234 C9      ret

```

```

;*****
; BEGIN EDITER USER PROGRAM
;*****

```

```

00E7      NO1      Equ     0E7h
00D7      NO2      Equ     0D7h
00B7      NO3      Equ     0B7h
0077      NO4      Equ     77h
00EB      NO5      Equ     0EBh
00DB      NO6      Equ     0DBh
00BB      NO7      Equ     0BBh
007B      NO8      Equ     7BH
00ED      NO9      Equ     0EDh
00DD      NO10     Equ     0DDh
00BD      NO11     Equ     0BDh
007D      NO12     Equ     7DH
00EE      NO13     Equ     0EEh
00DE      NO14     Equ     0DEh
00BE      NO15     Equ     0BEh
007E      NO16     Equ     7Eh
8100      BUF1     Equ     8100h ;INSTRUCTION KEY BUFFER
8101      BUF2     Equ     8101h ;OPERAND CODE BUFFER
8102      BUF3     Equ     8102h ;CHANNEL INPUT OUTPUT BUFFER
8103      BUF4     Equ     8103h ;ROTATE 2 BYTES SHIFT TIMER & CNT F
810D      DISBUF5  Equ     810Dh ;DISPLAY 4 BYTES BUFFER
8105      PUSE     Equ     8105h ;POINTER USE
8107      BEUSE    Equ     8107h
8109      ENUSE    Equ     8109h
810B      MODEADD  Equ     810Bh
8600      BEGINP  Equ     8600h
0005      PROG     Equ     05h
0004      MONI     Equ     04h
0006      RUN      Equ     06h
8000      STACK   Equ     8000h
8112      BCLR     Equ     8112h
8113      BUFL     Equ     8113h
8115      BUFL2    Equ     8115h
8858      ENDPRO  Equ     8858h
8120      BUF5     EQU     8120h
8124      BUF6     EQU     8124h
8117      RELBUF   EQU     8117h

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

8118	REG1	EQU	8118H
8119	REG2	EQU	8119H
8125	REG3	EQU	8125H
811A	PASTSCT	EQU	811AH
811E	PASTT	EQU	811EH
8122	ENDU	EQU	8122H
8200	INPUTCH	EQU	8200H
8220	OUTCH	EQU	8220H
8380	REGCH	EQU	8380H
8260	CNTREG	EQU	8260H
8240	TIMEREG	EQU	8240H
8280	TIMERUN	EQU	8280H
82C0	TIMESCT	EQU	82C0H
8300	CNTRUN	EQU	8300H
8340	CNTSET	EQU	8340H
83E5	REGITR	EQU	83E5H
83E8	DISBUF	EQU	83E8H
811C	SCANT	EQU	811CH
83E9	BUF10	EQU	83E9H

 ;*SCAN KEYCODE*
 ;*****

4235	210086	STARTK	LD	HL,	BEGINP
4238	220781		LD	(BEUSE),	HL
423B	220581		LD	(PUSE),	HL
423E	CD1541		CALL	CLEARSCREEN	
4241			LD	HL,	TCLR
4241	CD4541		CALL	SENDLINE	
4244	CD3347		CALL	STEPNUMBER	
4247	CD6547		CALL	CLRBUF	
424A	CD9D41	Start:	Call	ScanKM	
424D	DA7B40		Jp	C,	ProOut
4250	FEE7		CP	NO1	
4252	CA9243		JP	Z,	LDK
4255	FED7		CP	NO2	
4257	CAED42		JP	Z,	NUM1
425A	FEB7		CP	NO3	
425C	CAF842		JP	Z,	NUM2
425F	FE77		CP	NO4	
4261	CA0343		JP	Z,	NUM3
4264	FEEB		CP	NO5	
4266	CA9E43		JP	Z,	ANDK
4269	FEDB		CP	NO6	
426B	CA0E43		JP	Z,	NUM4
426E	FE7B		CP	NO7	
4270	CA1943		JP	Z,	NUM5
4273	FE7B		CP	NO8	

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4275 CA2443      JP    Z,    NUM6
4278 FEED       CP    NO9
427A CAAA43     JP    Z,    ORK
427D FEED       CP    NO10
427F CA2F43     JP    Z,    NUM7
4282 FEBD       CP    NO11
4284 CA3A43     JP    Z,    NUM8
4287 FE7D       CP    NO12
4289 CA4543     JP    Z,    NUM9
428C FEEE       CP    NO13
428E CAA042     JP    Z,    SHIFTK
4291 FEDE       CP    NO14
4293 CAB948     JP    Z,    FUNCK
4296 FEBE       CP    NO15
4298 CA5043     JP    Z,    NUM0
429B FE7E       CP    NO16
429D CA7B46     JP    Z,    ENTERK
    
```

```

;*****
;***KEY SHIFT***
;*****
SHIFTK:
    
```

```

42A0
42A0 CD9D41     CALL  SCANKM
42A3 DA7B40     JP    C,    ProOUT      ;MODE PROGRAM OUT
42A6 FEE7       CP    NO1
42A8 CAB643     JP    Z,    LDI         ;LOAD NOT
42AB FED7       CP    NO2
42AD CA0246     JP    Z,    COUNTER    ;COUNTER
42B0 FEB7       CP    NO3
42B2 CA8945     JP    Z,    TIMER      ;TIMER
42B5 FE77       CP    NO4
42B7 CAFB44     JP    Z,    REGISTER   ;REGISTER
42BA FEEB       CP    NO5
42BC CAC243     JP    Z,    ANDI       ;AND NOT
42BF FEDB       CP    NO6
42C1 CA7F48     JP    Z,    DECREMENT  ;DECREMENT
42C4 FEBB       CP    NO7
42C6 CA5B48     JP    Z,    INCREMENT  ;INCREMENT
42C9 FE7B       CP    NO8
42CB CA4C49     JP    Z,    DELETE     ;DELETE
42CE FEED       CP    NO9
42D0 CACE43     JP    Z,    ORI        ;OR NOT
42D3 FEED       CP    NO10
42D5 CA6D44     JP    Z,    OUTPUTK    ;OUTPUT
42D8 FEBD       CP    NO11
42DA CAF243     JP    Z,    INPUTK     ;INPUT
42DD FE7D       CP    NO12
42DF CACE48     JP    Z,    INSERT    ;INSERT INSTRUCTION
42E2 FEBE       CP    NO15
42E4 CADA43     JP    Z,    EQUK       ;EQUAL OUTPUT
    
```

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของสำนักงานคณะกรรมการการศึกษาระดับมัธยมศึกษาตอนต้น กรุงเทพมหานคร

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

42E7 CD2742 CALL ERRBEEP
42EA C34A42 JP START

KEY NUMBER

;KEY NUMBER1

42ED 3E01 NUM1 LD A, 1H
42EF CD5B43 CALL ROTATE
42F2 CD6443 CALL PRINT_NO
42F5 C34A42 JP START

;KEY NUMBER2

42F8 3E02 NUM2 LD A, 2H
42FA CD5B43 CALL ROTATE
42FD CD6443 CALL PRINT_NO
4300 C34A42 JP START

;KEY NUMBER3

4303 3E03 NUM3 LD A, 3H
4305 CD5B43 CALL ROTATE
4308 CD6443 CALL PRINT_NO
430B C34A42 JP START

;KEY NUMBER4

430E 3E04 NUM4 LD A, 4H
4310 CD5B43 CALL ROTATE
4313 CD6443 CALL PRINT_NO
4316 C34A42 JP START

;KEY NUMBER5

4319 3E05 NUM5 LD A, 5H
431B CD5B43 CALL ROTATE
431E CD6443 CALL PRINT_NO
4321 C34A42 JP START

;KEY NUMBER6

4324 3E06 NUM6 LD A, 6H
4326 CD5B43 CALL ROTATE
4329 CD6443 CALL PRINT_NO
432C C34A42 JP START

;KEY NUMBER7

432F 3E07 NUM7 LD A, 7H
4331 CD5B43 CALL ROTATE
4334 CD6443 CALL PRINT_NO
4337 C34A42 JP START

;KEY NUMBER8

433A 3E08 NUM8 LD A, 8H
433C CD5B43 CALL ROTATE
433F CD6443 CALL PRINT_NO
4342 C34A42 JP START

;KEY NUMBER9

4345 3E09 NUM9 LD A, 9H
4347 CD5B43 CALL ROTATE
434A CD6443 CALL PRINT_NO
434D C34A42 JP START

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

;KEY NUMBER0
4350 3E00 NUM0 LD A, 0H
4352 CD5B43 CALL ROTATE
4355 CD6443 CALL PRINT_NO
4358 C34A42 JP START

```

```

;*****
435B 210281 ROTATE LD HL, BUF3
435E ED6F RLD
4360 23 INC HL
4361 ED6F RLD
4363 C9 RET

```

```

;*****
4364 CD6B43 PRINT_NO CALL SETASC
4367 CD8443 CALL DIS_NUM
436A C9 RET

```

```

;*****
436B SETASC ; LD IX, DISBUF
436B 3E30 LD A, 30H
436D ED6F RLD
436F ED6F RLD
4371 DD7700 LD (IX+0),A
4374 ED6F RLD
4376 2B DEC HL
4377 ED6F RLD
4379 DD7701 LD (IX+1),A
437C ED6F RLD
437E DD7702 LD (IX+2),A
4381 ED6F RLD
4383 C9 RET

```

```

;*****
4384 3E44 DIS_NUM LD A, 44H
4386 CD6241 CALL GOTOXY
4389 0603 LD B, 3
438B 2AE883 LD HL, (DISBUF)
438E CD7141 CALL WRITE
4391 C9 RET

```

```

;*****
;***FUNCTION KEY***
;*****
4392 LDK:
4392 320081 LD (BUF1),A
4395 21D949 LD HL, TLD
4398 CD4C41 CALL WLINE1
439B C34A42 JP START

```

```

;*****
439E ANDK:
439E 320081 LD (BUF1),A
43A1 21DE49 LD HL, TAND
43A4 CD4C41 CALL WLINE1

```

เอกสารนี้เป็นส่วนไว้สำหรับการใช้งานที่ LD (BUF1),A ก่อนอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่สามารถนำออกจากรายการอื่นได้ และหากต้องการแก้ไขหรือเปลี่ยนแปลงเนื้อหาเอกสาร กรุณาแจ้งเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
43A7 C34A42          JP      START
;*****
43AA                ORK:
43AA 320081          LD      (BUF1),A
43AD 21E349          LD      HL,    TOR
43B0 CD4C41          CALL   WLINE1
43B3 C34A42          JP      START
;*****
43B6 320081          LDI:    LD      (BUF1),A
43B9 21E849          LD      HL,    TLDI
43BC CD4C41          CALL   WLINE1
43BF C34A42          JP      START
;*****
43C2 320081          ANDI:   LD      (BUF1),A
43C5 21ED49          LD      HL,    TANDI
43C8 CD4C41          CALL   WLINE1
43CB C34A42          JP      START
;*****
43CE 320081          ORI:    LD      (BUF1),A
43D1 21F249          LD      HL,    TORI
43D4 CD4C41          CALL   WLINE1
43D7 C34A42          JP      START
;*****
43DA 320081          EQUK:  LD      (BUF1),A
43DD 21F749          LD      HL,    TEQUK
43E0 CD4C41          CALL   WLINE1
43E3 C34A42          JP      START
;*****
43E6 320181          ENDK   LD      (BUF2),A
43E9 21FC49          LD      HL,    TEND
43EC CD4C41          CALL   WLINE1
43EF C34A42          JP      START
;*****
;***INPUT  MODE***
;*****
43F2                INPUTK:
43F2 3A0081          LD      A,    (BUF1)
43F5 FEE7            CP      0E7H
43F7 CA1944          JP      Z,    LD_IN
43FA FE76            CP      76H
43FC CA2744          JP      Z,    LDI_IN
43FF FEEB            CP      0EBH
4401 CA3544          JP      Z,    AND_IN
4404 FE75            CP      075H
4406 CA4344          JP      Z,    ANDI_IN
4409 FEED            CP      0EDH
440B CA5144          JP      Z,    OR_IN
440E FE73            CP      73H
4410 CA5F44          JP      Z,    ORI_IN
4413 CD2742          CALL   ERRBEEP
4416 C34A42          JP      START
```

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

;*****
4419 3E1A LD_IN: LD A, 1AH
441B 320181 LD (BUF2),A
441E 21104A LD HL, TLD_IN
4421 CD4541 CALL SENDLINE
4424 C3A42 JP START
;*****
4427 3E1B LDI_IN: LD A, 1BH
4429 320181 LD (BUF2),A
442C 212B4A LD HL, TLDI_IN
442F CD4541 CALL SENDLINE
4432 C3A42 JP START
;*****
4435 3E1C AND_IN: LD A, 1CH
4437 320181 LD (BUF2),A
443A 21194A LD HL, TAND_IN
443D CD4541 CALL SENDLINE
4440 C3A42 JP START
;*****
4443 3E1D ANDI_IN: LD A, 1DH
4445 320181 LD (BUF2),A
4448 21344A LD HL, TANDI_IN
444B CD4541 CALL SENDLINE
444E C3A42 JP START
;*****
4451 3E1E OR_IN: LD A, 1EH
4453 320181 LD (BUF2),A
4456 21224A LD HL, TOR_IN
4459 CD4541 CALL SENDLINE
445C C3A42 JP START
;*****
445F 3E1F ORI_IN: LD A, 1FH
4461 320181 LD (BUF2),A
4464 213D4A LD HL, TORI_IN
4467 CD4541 CALL SENDLINE
446A C3A42 JP START
;*****
;***OUTPUT MODE***
;*****
446D OUTPUTK:
446D 3A0081 LD A, (BUF1)
4470 FEE7 CP 0E7H
4472 CA9944 JP Z, LD_OUT
4475 FE76 CP 76H
4477 CAA744 JP Z, LDI_OUT
447A FEEB CP 0EBH
447C CAB544 JP Z, AND_OUT
447F FE75 CP 075H
4481 CAC344 JP Z, ANDI_OUT
4484 FEED CP 0EDH
4486 CAD144 JP Z, OR_OUT

```

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4489 FE73          CP      73H
448B CADF44       JP      Z,   ORI_OUT
448E FE57          CP      57H
4490 CAED44       JP      Z,   OUTK
4493 CD2742       CALL   ERRBEEP
4496 C34A42       JP      START

```

```

4499 3E2A LD_OUT: LD   A,   2AH
449B 320181 LD   (BUF2),A
449E 21464A LD   HL,  TLDOUT
44A1 CD4541 CALL  SENDLINE
44A4 C34A42 JP   START

```

```

44A7 3E2B LDI_OUT: LD   A,   2BH
44A9 320181 LD   (BUF2),A
44AC 21614A LD   HL,  TLDIOUT
44AF CD4541 CALL  SENDLINE
44B2 C34A42 JP   START

```

```

44B5 3E2C AND_OUT: LD   A,   2CH
44B7 320181 LD   (BUF2),A
44BA 214F4A LD   HL,  TANDOUT
44BD CD4541 CALL  SENDLINE
44C0 C34A42 JP   START

```

```

44C3 3E2D ANDI_OUT: LD   A,   2DH
44C5 320181 LD   (BUF2),A
44C8 216A4A LD   HL,  TANDIOUT
44CB CD4541 CALL  SENDLINE
44CE C34A42 JP   START

```

```

44D1 3E2E OR_OUT: LD   A,   2EH
44D3 320181 LD   (BUF2),A
44D6 21584A LD   HL,  TOROUT
44D9 CD4541 CALL  SENDLINE
44DC C34A42 JP   START

```

```

44DF 3E2F ORI_OUT: LD   A,   2FH
44E1 320181 LD   (BUF2),A
44E4 21734A LD   HL,  TORIOUT
44E7 CD4541 CALL  SENDLINE
44EA C34A42 JP   START

```

```

44ED 3E20 OUTK: LD   A,   20H
44EF 320181 LD   (BUF2),A
44F2 217C4A LD   HL,  TOUTK
44F5 CD4541 CALL  SENDLINE
44F8 C34A42 JP   START

```

*****REGISTER MODE*****

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวน
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีก

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

44FB

REGISTER:

44FB 3A0081

LD A,(BUF1)

44FE FEE7

CP 0E7H

4500 CA2745

JP Z, LD_REG

4503 FE76

CP 76H

4505 CA3545

JP Z, LDI_REG

4508 FEEB

CP 0EBH

450A CA4345

JP Z, AND_REG

450D FE75

CP 075H

450F CA5145

JP Z, ANDI_REG

4512 FEED

CP 0EDH

4514 CA5F45

JP Z, OR_REG

4517 FE73

CP 73H

4519 CA6D45

JP Z, ORI_REG

451C FE57

CP 57H

451E CA7B45

JP Z, OUT_REG

4521 CD2742

CALL ERBEEP

4524 C34A42

JP START

4527 3E3A

LD_REG: LD A, 3AH

4529 320181

LD (BUF2),A

452C 21854A

LD HL, TLDREG

452F CD4541

CALL SENDLINE

4532 C34A42

JP START

4535 3E3B

LDI_REG: LD A, 3BH

4537 320181

LD (BUF2),A

453A 21A04A

LD HL, TLDIREG

453D CD4541

CALL SENDLINE

4540 C34A42

JP START

4543 3E3C

AND_REG: LD A, 3CH

4545 320181

LD (BUF2),A

4548 218E4A

LD HL, TANDREG

454B CD4541

CALL SENDLINE

454E C34A42

JP START

4551 3E3D

ANDI_REG: LD A, 3DH

4553 320181

LD (BUF2),A

4556 21A94A

LD HL, TANDIREG

4559 CD4541

CALL SENDLINE

455C C34A42

JP START

455F 3E3E

OR_REG: LD A, 3EH

4561 320181

LD (BUF2),A

4564 21974A

LD HL, TORREG

4567 CD4541

CALL SENDLINE

456A C34A42

JP START

456D 3E3F

ORI_REG: LD A, 3FH

456F 320181

LD (BUF2),A

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
4572 21B24A      LD    HL,  TORIREG
4575 CD4541      CALL  SENDLINE
4578 C34A42      JP    START
;*****
457B 3E30        OUT_REG: LD    A,   30H
457D 320181      LD    (BUF2),A
4580 21014A      LD    HL,  TOUT_REG
4583 CD4C41      CALL  WLINE1
4586 C34A42      JP    START
;*****
;****TIMER MODE****
;*****
4589             TIMER:
4589 3A0081      LD    A, (BUF1)
458C FEE7        CP    0E7H
458E CAB545      JP    Z,   LD_TIM
4591 FE76        CP    76H
4593 CAC045      JP    Z,   LDI_TIM
4596 FEEB        CP    0EBH
4598 CACB45      JP    Z,   AND_TIM
459B FE75        CP    075H
459D CAD645      JP    Z,   ANDI_TIM
45A0 FEED        CP    0EDH
45A2 CAE145      JP    Z,   OR_TIM
45A5 FE73        CP    73H
45A7 CAEC45      JP    Z,   ORI_TIM
45AA FE57        CP    57H
45AC CAF745      JP    Z,   OUT_TIM
45AF CD2742      CALL  ERBEEP
45B2 C34A42      JP    START
;*****
45B5 3E4A        LD_TIM: LD    A,   4AH
45B7 320181      LD    (BUF2),A
45BA             ; LD    HL,  TLDTIM
45BA CD4541      CALL  SENDLINE
45BD C34A42      JP    START
;*****
45C0 3E4B        LDI_TIM: LD    A,   4BH
45C2 320181      LD    (BUF2),A
45C5             ; LD    HL,  TLDITIM
45C5 CD4541      CALL  SENDLINE
45C8 C34A42      JP    START
;*****
45CB 3E4C        AND_TIM: LD    A,   4CH
45CD 320181      LD    (BUF2),A
45D0             ; LD    HL,  TANDTIM
45D0 CD4541      CALL  SENDLINE
45D3 C34A42      JP    START
;*****
45D6 3E4D        ANDI_TIM: LD    A,   4DH
45D8 320181      LD    (BUF2),A
```

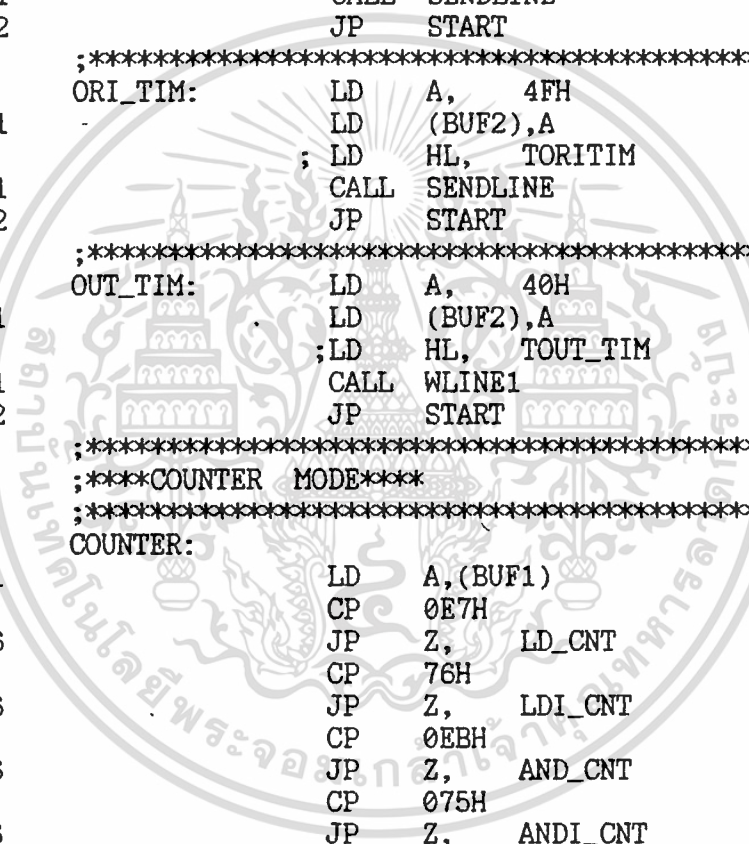
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้เพื่อใช้ในการศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต
นอกจากนี้ยังมีให้ดาวน์โหลดฟรี และยังมีบริการอื่นๆ อีกมากมายที่ทางเจ้าของเอกสารทุกท่านที่มีการนำไปใช้

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

45DB          ; LD HL, TANDITIM
45DB CD4541   CALL SENDLINE
45DE C34A42   JP START
;*****
45E1 3E4E    OR_TIM: LD A, 4EH
45E3 320181  LD (BUF2),A
45E6          ; LD HL, TORTIM
45E6 CD4541   CALL SENDLINE
45E9 C34A42   JP START
;*****
45EC 3E4F    ORI_TIM: LD A, 4FH
45EE 320181  LD (BUF2),A
45F1          ; LD HL, TORITIM
45F1 CD4541   CALL SENDLINE
45F4 C34A42   JP START
;*****
45F7 3E40    OUT_TIM: LD A, 40H
45F9 320181  LD (BUF2),A
45FC          ;LD HL, TOUT_TIM
45FC CD4C41   CALL WLINE1
45FF C34A42   JP START
;*****
;****COUNTER MODE****
;*****
4602          COUNTER:
4602 3A0081  LD A,(BUF1)
4605 FEE7    CP 0E7H
4607 CA2E46  JP Z, LD_CNT
460A FE76    CP 76H
460C CA3946  JP Z, LDI_CNT
460F FEEB    CP 0EBH
4611 CA4446  JP Z, AND_CNT
4614 FE75    CP 075H
4616 CA4F46  JP Z, ANDI_CNT
4619 FEED    CP 0EDH
461B CA5A46  JP Z, OR_CNT
461E FE73    CP 73H
4620 CA6546  JP Z, ORI_CNT
4623 FE57    CP 57H
4625 CA7046  JP Z, OUT_CNT
4628 CD2742  CALL ERRBEEP
462B C34A42  JP START
;*****
462E 3E5A    LD_CNT: LD A, 5AH
4630 320181  LD (BUF2),A
4633          ; LD HL, TLDCNT
4633 CD4541   CALL SENDLINE
4636 C34A42   JP START

```



SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

463E           ; LD HL, TLDICNT
463E CD4541    CALL SENDLINE
4641 C34A42    JP START
;*****
4644 3E5C     AND_CNT: LD A, 5CH
4646 320181   LD (BUF2),A
4649           ; LD HL, TANDCNT
4649 CD4541    CALL SENDLINE
464C C34A42    JP START
;*****
464F 3E5D     ANDI_CNT: LD A, 5DH
4651 320181   LD (BUF2),A
4654           ; LD HL, TANDICNT
4654 CD4541    CALL SENDLINE
4657 C34A42    JP START
;*****
465A 3E5E     OR_CNT: LD A, 5EH
465C 320181   LD (BUF2),A
465F           ; LD HL, TORCNT
465F CD4541    CALL SENDLINE
4662 C34A42    JP START
;*****
4665 3E5F     ORI_CNT: LD A, 5FH
4667 320181   LD (BUF2),A
466A           ; LD HL, TORICNT
466A CD4541    CALL SENDLINE
466D C34A42    JP START
;*****
4670 3E50     OUT_CNT: LD A, 50H
4672 320181   LD (BUF2),A
4675           ; LD HL, TOUTCNT
4675 CD4C41    CALL WLINE1
4678 C34A42    JP START
;*****
467B CDA946    ENTERK: CALL ENTER
467E DA9746    JP C, ENTER1
4681 CDFC46    CALL SETEN
4684 215888    LD HL, ENDPRO
4687 ED5B0581  LD DE, (PUSE)
468B AF        XOR A
468C ED52     SBC HL, DE
468E CA3542    JP Z, STARTK
4691 CDA748    CALL ADD4B
4694 220581    LD (PUSE), HL
4697           ENTER1
4697 CD1541    CALL CLEARSCREEN
469A           ; LD HL, TCLR
469A CD4C41    CALL WLINE1
469D CD3347    CALL STEPNUMBER
46A0 CD7747    CALL DISPLAYLCD
46A3 CD6547    CALL CLRBUF

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
46A6 C34A42                JP      START
;*****
46A9 DD2A0581 ENTER:      LD      IX,  (PUSE)
46AD 3A0081                LD      A,   (BUF1)
46B0 FE00                  CP      00H
46B2 CA4A42                JP      Z,   START
46B5 DD7700                LD      (IX+0), A
46B8 3A0281                LD      A,   (BUF3)
46BB DD23                  INC     IX
46BD DD7700                LD      (IX+0), A
46C0 AF                    XOR     A
46C1 3A0281                LD      A,   (BUF3)
46C4 0632                  LD      B,   32H
46C6 90                    SUB     B
46C7 DAE546                JP      C,   ERRORP
46CA 3A0081                LD      A,   (BUF1)
46CD FE57                  CP      57H
46CF CA0F47                JP      Z,   EQULOOP
46D2 C21D47                JP      NZ,  NOEQU
46D5 DD23                  INC     IX
46D7 DD220581              LD      (PUSE), IX
46DB 3A0081                LD      A,   (BUF1)
46DE FEBC                  CP      0BCH
46E0 CA2B47                JP      Z,   CHEND
46E3 AF                    XOR     A
46E4 C9                    RET
;*****
46E5
46E5 ErrorP:
46E5 CD2742                Call    ErrBeep
46E8 CD2742                Call    ErrBeep
46EB 210000                Ld     HL,  00h
46EE DD7500                Ld     (IX+0),L
46F1 DD7401                Ld     (IX+1),H
46F4 DD7502                Ld     (IX+2),L
46F7 DD7403                Ld     (IX+3),H
46FA 37                    Scf
46FB C9                    RET
;*****
46FC 2A0981 SETEN:      LD      HL,  (ENUSE)
46FF ED5B0581              LD      DE,  (PUSE)
4703 AF                    XOR     A
4704 ED52                  SBC    HL,  DE
4706 DA0A47                JP      C,   KEEPEN
4709 C9                    RET
;*****
470A ED530981 KEEPEN   LD      (ENUSE), DE
470E C9                    RET
;*****
470F 2A0381 EQULOOP:  LD      HL,  (BUF4)
4712 DD23                  INC     IX
```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

4714 DD7500 LD (IX+0), L
4717 DD23 INC IX
4719 DD7400 LD (IX+0), H
471C C9 RET

471D 210000 NOEQU: LD HL, 0000H
4720 DD23 INC IX
4722 DD7500 LD (IX+0), L
4725 DD23 INC IX
4727 DD7400 LD (IX+0), H
472A C9 RET

472B DD220981 CHEND: LD (ENUSE), IX
472F CD6547 CALL CLRBUF
4732 C9 RET

4733 CD4747 STEPNUMBER: CALL FINDLINE
4736 CD9E40 CALL HEX_DEC
4739 210D81 LD HL, DISBUF5
473C 3E00 LD A, 00H
473E CD6241 CALL GOTOXY
4741 0604 LD B, 04H
4743 CD7141 CALL WRITE
4746 C9 RET

4747 2A0581 FINDLINE: LD HL, (PUSE)
474A 110086 LD DE, BEGINP
474D 010000 LD BC, 0000H
4750 AF XOR A
4751 ED52 SBC HL, DE
4753 280B JR Z, OUTD1
4755 AF XOR A
4756 110400 LD DE, 04H

4759 DIVILOOP
4759 03 INC BC
475A ED52 SBC HL, DE
475C 280B JR Z, OUTD1
475E 18F9 JR DIVILOOP

4760 OUTD1
4760 ED431381 LD (BUFL), BC
4764 C9 RET

4765 210000 CLRBUF: LD HL, 0000H
4768 3E00 LD A, 00H
476A 320081 LD (BUF1), A
476D 320181 LD (BUF2), A
4770 320281 LD (BUF3), A
4773 320381 LD (BUF4), A
4776 C9 RET

4777 D9 DISPLAYLCD: EXX

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4778 CD8647          CALL  CHKBUF2
477B 3806           JR    C,    O_NOP
477D CDD547          CALL  CHKBUF3
4780 CD0C48          CALL  CHKBUF4
4783                O_NOP
4783 AF            XOR   A
4784 D9            EXX
4785 C9            RET

```

```

4786 AF            CHKBUF2: XOR   A
4787 DD2A0581       LD    IX,  (PUSE)
478B DD7E01         LD    A,   (IX+1)
478E FE1A          CP    1AH
4790                ; JP    Z,   LDIN
4790 FE1B          CP    1BH
4792                ; JP    Z,   LDIIN
4792 FE1C          CP    1CH
4794                ; JP    Z,   ANDIN
4794 FE1D          CP    1DH
4796                ; JP    Z,   ANDIIN
4796 FE1E          CP    1EH
4798                ; JP    Z,   ORIN
4798 FE1F          CP    1FH
479A                ; JP    Z,   ORIIN
479A FE2A          CP    2AH
479C                ; JP    Z,   LDOUT
479C FE2B          CP    2BH
479E                ; JP    Z,   LDIOUT
479E FE2C          CP    2CH
47A0                ; JP    Z,   ANDOUT
47A0 FE2D          CP    2DH
47A2                ; JP    Z,   ANDIOUT
47A2 FE2E          CP    2EH
47A4                ; JP    Z,   OROUT
47A4 FE2F          CP    2FH
47A6                ; JP    Z,   ORIOUT
47A6 FE20          CP    20H
47A8                ; JP    Z,   EQUOUT
47A8 FE3A          CP    3AH
47AA                ; JP    Z,   LDREG
47AA FE3B          CP    3BH
47AC                ; JP    Z,   LDIREG
47AC FE3C          CP    3CH
47AE                ; JP    Z,   ANDREG
47AE FE3D          CP    3DH
47B0                ; JP    Z,   ANDIREG
47B0 FE3E          CP    3EH
47B2                ; JP    Z,   ORREG
47B2 FE3F          CP    3FH
47B4                ; JP    Z,   ORIREG
47B4 FE30          CP    30H

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

47B6          ; JP      Z,      EQUREG
47B6 FE4A     ; CP      4AH
47B8          ; JP      Z,      LDTIM
47B8 FE4B     ; CP      4BH
47BA          ; JP      Z,      LDITIM
47BA FE4C     ; CP      4CH
47BC          ; JP      Z,      ANDTIM
47BC FE4D     ; CP      4DH
47BE          ; JP      Z,      ANDITIM
47BE FE4E     ; CP      4EH
47C0          ; JP      Z,      ORTIM
47C0 FE4F     ; CP      4FH
47C2          ; JP      Z,      ORITIM
47C2 FE40     ; CP      40H
47C4          ; JP      Z,      EQU TIM
47C4 FE5A     ; CP      5AH
47C6          ; JP      Z,      LDCNT
47C6 FE5B     ; CP      5BH
47C8          ; JP      Z,      LDICNT
47C8 FE5C     ; CP      5CH
47CA          ; JP      Z,      ANDCNT
47CA FE5D     ; CP      5DH
47CC          ; JP      Z,      ANDICNT
47CC FE5E     ; CP      5EH
47CE          ; JP      Z,      ORCNT
47CE FE5F     ; CP      5FH
47D0          ; JP      Z,      ORICNT
47D0 FE50     ; CP      50H
47D2          ; JP      Z,      EQU CNT
47D2 FEBC     ; CP      0BCH
47D4          ; JP      Z,      ENDD
47D4          ; JP      NOPD
47D4 C9       ; RET

```

```

47D5 DD2A0581  CHKBUF3: LD      IX,      (PUSE)
47D9 DD7E01    LD      A,      (IX+1)
47DC FE00      CP      00H
47DE 2827      JR      Z,      NOPSHOW
47E0 2A0581    LD      HL,      (PUSE)
47E3 23        INC     HL
47E4 CDE747    CALL    SETASC20
47E7           SETASC20
47E7 DD210D81  LD      IX,      DISBUF5
47EB 3E30      LD      A,      30H
47ED ED6F      RLD
47EF DD7700    LD      (IX+0), A
47F2 ED6F      RLD
47F4 DD7700    LD      (IX+0), A
47F7 ED6F      RLD
47F9 210D81    LD      HL,      DISBUF5
47FC 3E44      LD      A,      44H

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
47FE CD6241      CALL  GOTOXY
4801 0602      LD    B,    02H
4803 CD7141      CALL  WRITE
4806 C9        RET
```

```
4807      NOPSHOW: ; LD    HL,    TNOP
4807 CD5741      CALL  WLINE2
480A 37        SCF
480B C9        RET
```

```
480C DD2A0581   CHKBUF4: LD    IX,    (PUSE)
4810 DD7E00      LD    A,    (IX+0)
4813 FE40      CP    40H
4815 C25B48      JP    NZ,    OUTLOOP
4818 FE50      CP    50H
481A C25B48      JP    NZ,    OUTLOOP
481D CD2448      CALL  SETASC4
4820 CD0748      CALL  NOPSHOW
4823 C9        RET
```

```
4824 2A0581     SETASC4: LD    HL,    (PUSE)
4827 23        INC    HL
4828 23        INC    HL
4829 CD2D48      CALL  SETASC4_1
482C C9        RET
```

```
482D DD210D81   SETASC4_1: LD    IX,    DISBUF5
4831 3E30      LD    A,    30H
4833 23        INC    HL
4834 ED6F      RLD
4836 DD7700      LD    (IX+0), A
4839 ED6F      RLD
483B DD7701      LD    (IX+1), A
483E ED6F      RLD
4840 2B        DEC    HL
4841 ED6F      RLD
4843 DD7702      LD    (IX+2), A
4846 ED6F      RLD
4848 DD7703      LD    (IX+3), A
484B ED6F      RLD
484D 210D81     LD    HL,    DISBUF5
4850 3E43      LD    A,    43H
4852 CD6241     CALL  GOTOXY
4855 0604      LD    B,    04H
4857 CD7141     CALL  WRITE
485A C9        RET
```

```
485B      OUTLOOP:
```

```
485E 2A0581     INCREMENT: LD    HL,    (PUSE)
485F 115888     LD    DE,    ENDPRO
```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

4861 AF          XOR    A
4862 ED52       SBC    HL,  DE
4864 CA7948     JP     Z,    INCERR
4867 CDA748     CALL   ADD4B
486A 220581     LD     (PUSE), HL
486D           INCLOOP
486D CD3347     CALL   STEPNUMBER
4870 CD7747     CALL   DISPLAYLCD
4873 CD6547     CALL   CLRBUF
4876 C34A42     JP     START
;*****
4879 CD2742     INCERR:  CALL   ERRBEEP
487C C36D48     JP     INCLOOP
;*****
487F 2A0781     DECREMENT: LD   HL,  (BEUSE)
4882 ED5B0581  LD   DE,  (PUSE)
4886 AF        XOR    A
4887 ED52       SBC    HL,  DE
4889 CA9E48     JP     Z,    ORDER_OUT
488C CDAF48     CALL   SUB4B
488F 220581     LD     (PUSE), HL
4892 CD3347     CALL   STEPNUMBER
4895 CD7747     CALL   DISPLAYLCD
4898 CD6547     CALL   CLRBUF
489B C34A42     JP     START
;*****
489E CD2742     ORDER_OUT: CALL  ERRBEEP
48A1 CD2742     CALL  ERRBEEP
48A4 C34A42     JP     START
;*****
48A7 2A0581     ADD4B:  LD   HL,  (PUSE)
48AA 110400     LD   DE,  04H
48AD 19        ADD   HL,  DE
48AE C9        RET
;*****
48AF 2A0581     SUB4B:  LD   HL,  (PUSE)
48B2 110400     LD   DE,  04H
48B5 AF        XOR    A
48B6 ED52       SBC    HL,  DE
48B8 C9        RET
;*****
48B9 3E04       FUNCK:  LD   A,   04H
48BB CD6241     CALL  GOTOXY
48BE 0603       LD   B,   03H
48C0           ;    LD   HL,  TFUN
48C0 CD7141     CALL  WRITE
48C3 CD9D41     CALL  SCANKM
48C6 DA7B40     JP   C,   PROOUT
48C9 FEBC       CP    0BCH
48CB C3E643     JP   ENDK
;*****

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
48CE CD1B49   INSERT:      CALL   CHKBUF1_2
48D1 2003     JR      NZ,   INSCONT
48D3 C39E48   JP      ORDER_OUT
48D6         INSCONT
48D6 CD3349   CALL   SHIFDW
48D9 2A0981   LD     HL,   (ENUSE)
48DC ED5B0581 LD     DE,   (PUSE)
48E0 AF      XOR     A
48E1 ED52     SBC    HL,   DE
48E3 3006     JR     NC,   INSC1
48E5 CD2742   CALL   ERRBEEP
48E8 C34A42   JP     START
48EB         INSC1
48EB CD2149   CALL   ADDEN
48EE 220981   LD     (ENUSE), HL
48F1 CD7B46   CALL   ENTERK
48F4 CD7747   CALL   DISPLAYLCD
48F7 3E04     LD     A,    04H
48F9 CD6241   CALL   GOTOXY
48FC 0603     LD     B,    03H
48FE         LD     HL,   TINS
48FE CD7141   CALL   WRITE
4901 06FF     LD     B,    0FFH
4903         LOOP0
4903 CDF741   CALL   KDELAY
4906 CDF741   CALL   KDELAY
4909 10F8     DJNZ  LOOP0
490B 3E04     LD     A,    04H
490D CD6241   CALL   GOTOXY
4910 0603     LD     B,    03H
4912         LD     HL,   TREAD
4912 CD7141   CALL   WRITE
4915 CD6547   CALL   CLRBUF
4918 C34A42   JP     START
;*****
491B 3A0181   CHKBUF1_2: LD     A,    (BUF2)
491E FE00     CP     00H
4920 C9      RET
;*****
4921 2A0981   ADDEN:    LD     HL,   (ENUSE)
4924 110400   LD     DE,   04H
4927 19      ADD     HL,   DE
4928 C9      RET
;*****
4929 2A0981   SUBEN:   LD     HL,   (ENUSE)
492C 110400   LD     DE,   04H
492F AF      XOR     A
4930 ED52     SBC    HL,   DE
4932 C9      RET
;*****
4933 215888   SHIFDW:  LD     HL,   ENDPRO
```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
4936 E5          PUSH   HL
4937 ED5B0581    LD     DE,   (PUSE)
493B AF          XOR    A
493C ED52        SBC   HL,   DE
493E 4D          LD    C,    L
493F 44          LD    B,    H
4940 E1          POP   HL
4941 2B          DEC   HL
4942 E5          PUSH   HL
4943 110400       LD    DE,   4
4946 19          ADD   HL,   DE
4947 EB          EX    DE,   HL
4948 E1          POP   HL
4949 EDB8         LDDR  HL
494B C9          RET
```

```
494C CD1B49      DELETE: CALL  CHKBUF1_2
494F CA9E48      JP    Z,    ORDER_OUT
4952 CD8249      CALL  SHIFUP
4955 CD2949      CALL  SUBEN
4958 220981      LD    (ENUSE), HL
495B CD7747      CALL  DISPLAYLCD
495E 3E04        LD    A,    04H
4960 CD6241      CALL  GOTOXY
4963 0603        LD    B,    03H
4965             LD    HL,   TDEL
4965 CD7141      CALL  WRITE
4968 06FF        LD    B,    0FFH
496A             DELLOOP1
496A CDF741      CALL  KDELAY
496D CDF741      CALL  KDELAY
4970 10F8        DJNZ DELLOOP1
4972 3E04        LD    A,    04H
4974 CD6241      CALL  GOTOXY
4977 0604        LD    B,    04H
4979 CD7141      CALL  WRITE
497C CD6547      CALL  CLRBUF
497F C34A42      JP    START
```

```
4982 215888      SHIFUP: LD    HL,   ENDPRO
4985 ED5B0581    LD    DE,   (PUSE)
4989 D5          PUSH  DE
498A AF          XOR   A
498B ED52        SBC  HL,   DE
498D 110400       LD   DE,   04H
4990 19          ADD  HL,   DE
4991 4D          LD   C,    L
4992 44          LD   B,    H
4993 CDA748        CALL ADD4B
4996 D1          POP  DE
4997 EDB0         LDIR
```

เอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานภายในเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```

;*****
;***TAB DISPLAY CHARACTER***
;*****
499A 202A4B4D TAB1 DB " *KMI"
499F 54274C2A DB "T`L*"
49A3 31737420 Tab2 DB "1st k"
49A8 65792021 DB "ey !"
49AC 326E6420 Tab3 DB "2nd k"
49B1 65792021 DB "ey !"
49B5 20204552 Tab4 DB " ERR"
49BA 4F522020 DB "OR "
49BE 2050524F TabP DB " PROG"
49C3 52414D20 DB "RAM "
49C7 204D4F4E TabM DB " MONI"
49CC 544F5220 DB "TOR "
49D0 20202052 TabR DB " RU"
49D5 4E202020 DB "N "
;***TAB WRITE LINE 1***
49D9 204C4420 TLD DB " LD "
49DE 20414E44 TAND DB " AND "
49E3 204F5220 TOR DB " OR "
49E8 204C4449 TLDI DB " LDI "
49ED 20414E49 TANDI DB " ANI "
49F2 204F5249 TORI DB " ORI "
49F7 3D202020 TEQUK DB "= "
49FC 20454E44 TEND DB " END "
4A01 3D524547 TOUT_REG DB "=REG "
4A06 3D54494D TOUT_TIM DB "=TIM "
4A0B 3D434E54 TOUT_CNT DB "=CNT "
;***TAB SENDLINE***
4A10 204C4420 TLD_IN DB " LD "
4A15 494E2020 DB "IN "
4A19 20414E44 TAND_IN DB " AND "
4A1E 494E2020 DB "IN "
4A22 204F5220 TOR_IN DB " OR "
4A27 494E2020 DB "IN "
4A2B 204C4449 TLDI_IN DB " LDI "
4A30 494E2020 DB "IN "
4A34 20414E49 TANDI_IN DB " ANI "
4A39 494E2020 DB "IN "
4A3D 204F5249 TORI_IN DB " ORI "
4A42 494E2020 DB "IN "
;
4A46 204C4420 TLDOUT DB " LD "
4A4B 4F555420 DB "OUT "
4A4F 20414E44 TANDOUT DB " AND "
4A54 4F555420 DB "OUT "
4A58 204F5220 TOROUT DB " OR "
4A5D 4F555420 DB "OUT "

```

WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

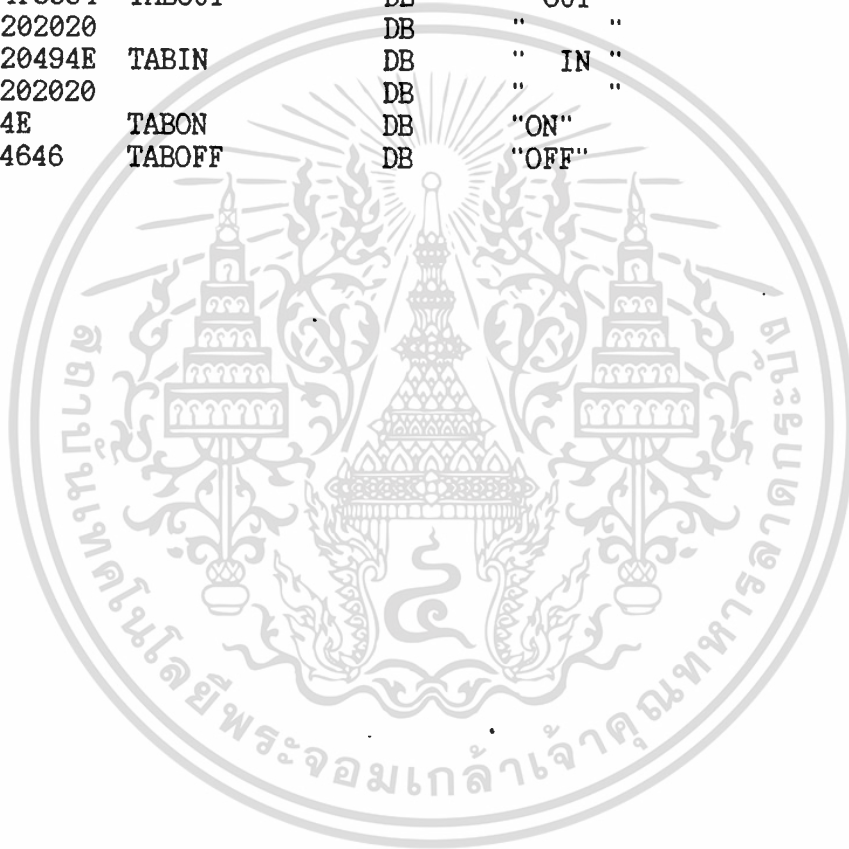
SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

```
4A61 204C4449 TLDIOUT      DB      " LDI "
4A66 4F555420              DB      "OUT "
4A6A 20414E49 TANDIOUT      DB      " ANI "
4A6F 4F555420              DB      "OUT "
4A73 204F5249 TORIOUT      DB      " ORI "
4A78 4F555420              DB      "OUT "
4A7C 3D202020 TOUTK        DB      "= "
4A81 20202020              DB      " "
;
4A85 204C4420 TLDREG       DB      " LD "
4A8A 52454720              DB      "REG "
4A8E 20414E44 TANDREG       DB      " AND "
4A93 52454720              DB      "REG "
4A97 204F5220 TORREG       DB      " OR "
4A9C 52454720              DB      "REG "
4AA0 204C4449 TLDIREG      DB      " LDI "
4AA5 52454720              DB      "REG "
4AA9 20414E49 TANDIREG      DB      " ANI "
4AAE 52454720              DB      "REG "
4AB2 204F5249 TORIREG      DB      " ORI "
4AB7 52454720              DB      "REG "
;
4ABB 204C4420 TLDTIM       DB      " LD "
4AC0 54494D20              DB      "TIM "
4AC4 20414E44 TANDTIM       DB      " AND "
4AC9 54494D20              DB      "TIM "
4ACD 204F5220 TORTIM       DB      " OR "
4AD2 54494D20              DB      "TIM "
4AD6 204C4449 TLDITIM      DB      " LDI "
4ADB 54494D20              DB      "TIM "
4ADF 20414E49 TANDITIM      DB      " ANI "
4AE4 54494D20              DB      "TIM "
4AE8 204F5249 TORITIM      DB      " ORI "
4AED 54494D20              DB      "TIM "
;
4AF1 204C4420 TLDCNT       DB      " LD "
4AF6 434E5420              DB      "CNT "
4AFA 20414E44 TANDCNT       DB      " AND "
4AFF 434E5420              DB      "CNT "
4B03 204F5220 TORCNT       DB      " OR "
4B08 434E5420              DB      "CNT "
4B0C 204C4449 TLDICNT      DB      " LDI "
4B11 434E5420              DB      "CNT "
4B15 20414E49 TANDICNT      DB      " ANI "
4B1A 434E5420              DB      "CNT "
4B1E 204F5249 TORICNT      DB      " ORI "
4B23 434E5420              DB      "CNT "
;
4B27 2052554E TABRUNMODE    DB      " RUN "
4B2C 4D4F4445              DB      "MODE"
4B31 204D4F4E TABMONMODE    DB      " MON "
```

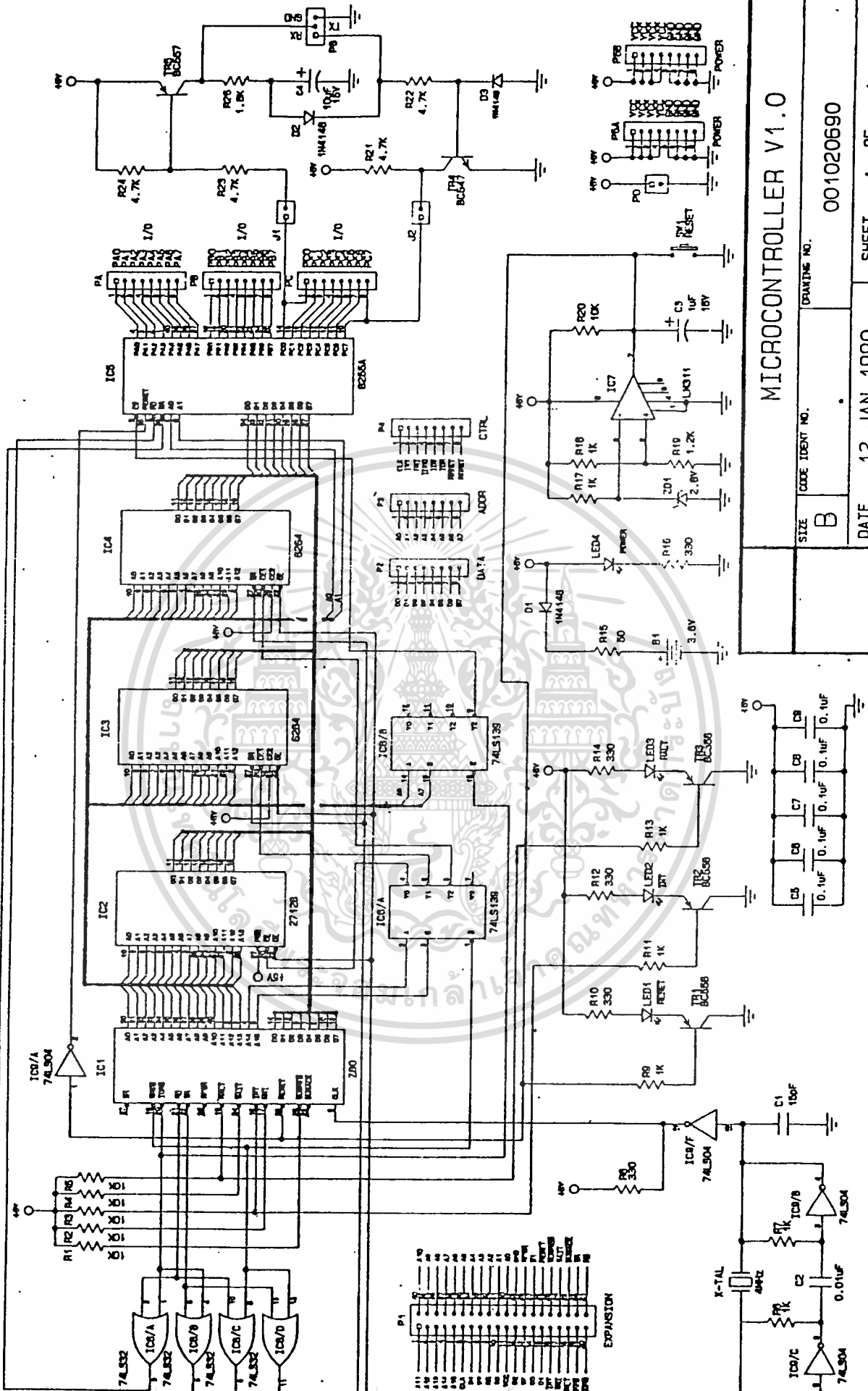
WILLIAM COMPUT Z80 ASSEMBLER - VERSION 1.03M SERIAL #00156

SOURCE FILE NAME: M-R.ASM

4B36	4D4F4445		DB	"MODE "
4B3B	20524547	TABREG	DB	" REG "
4B40	20202020		DB	" "
4B45	20434E54	TEBCNT	DB	" CNTR"
4B4A	20202020		DB	" "
4B4F	2054494D	TABTIM	DB	" TIM "
4B54	20202020		DB	" "
4B59	204F5554	TABOUT	DB	" OUT "
4B5E	20202020		DB	" "
4B63	2020494E	TABIN	DB	" IN "
4B68	20202020		DB	" "
4B6D	4F4E	TABON	DB	"ON"
4B6F	4F4646	TABOFF	DB	"OFF"



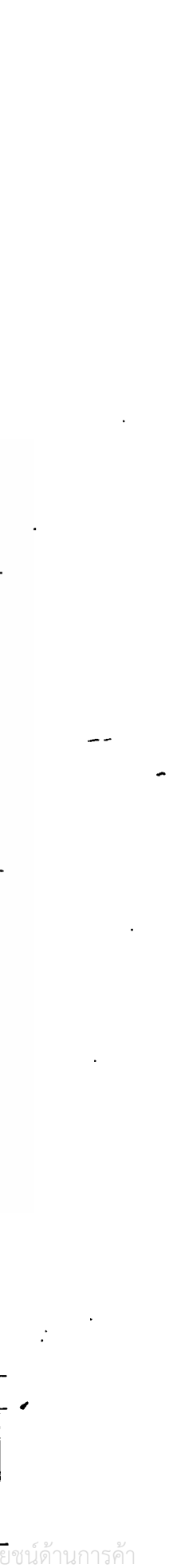
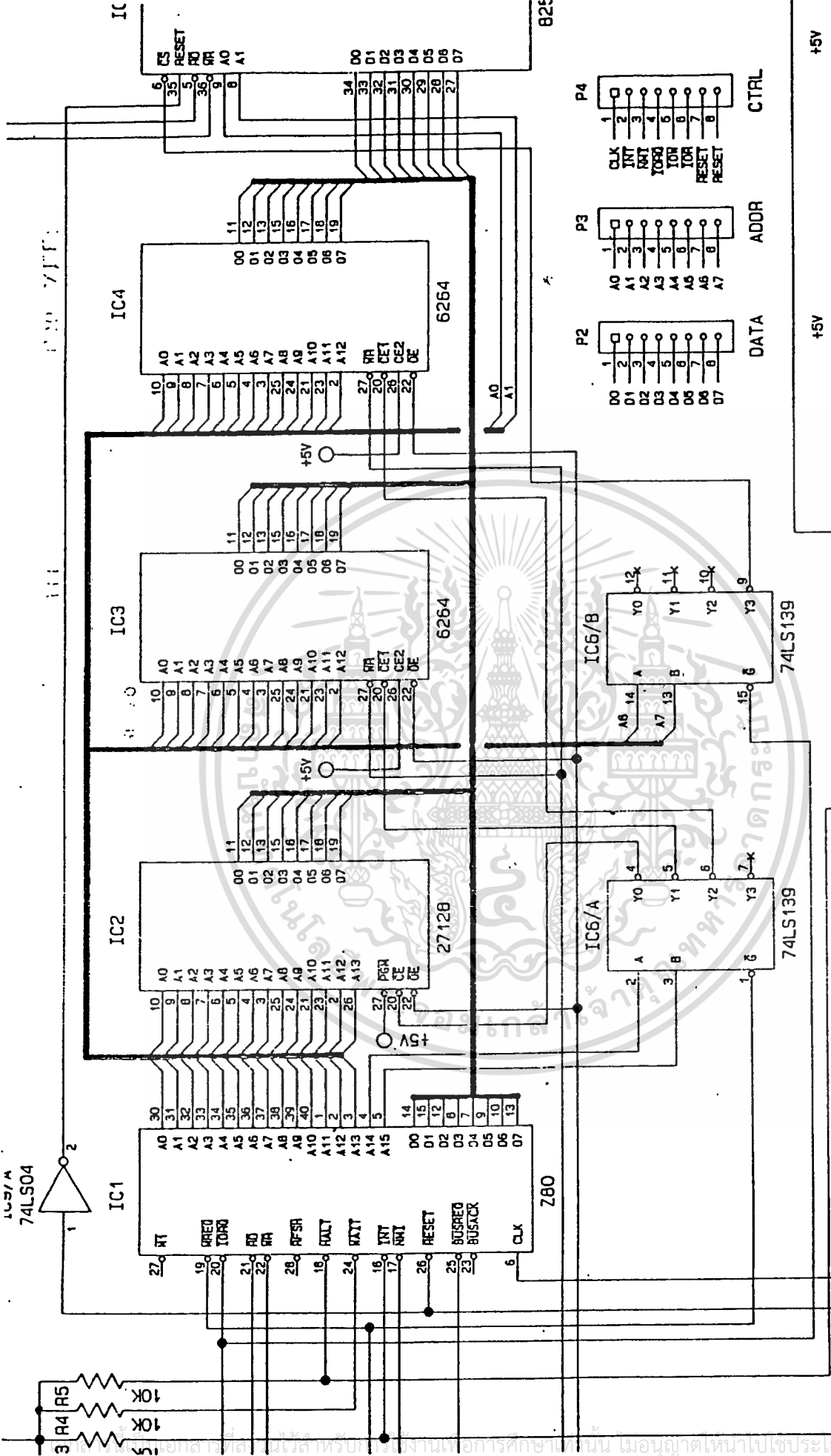
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



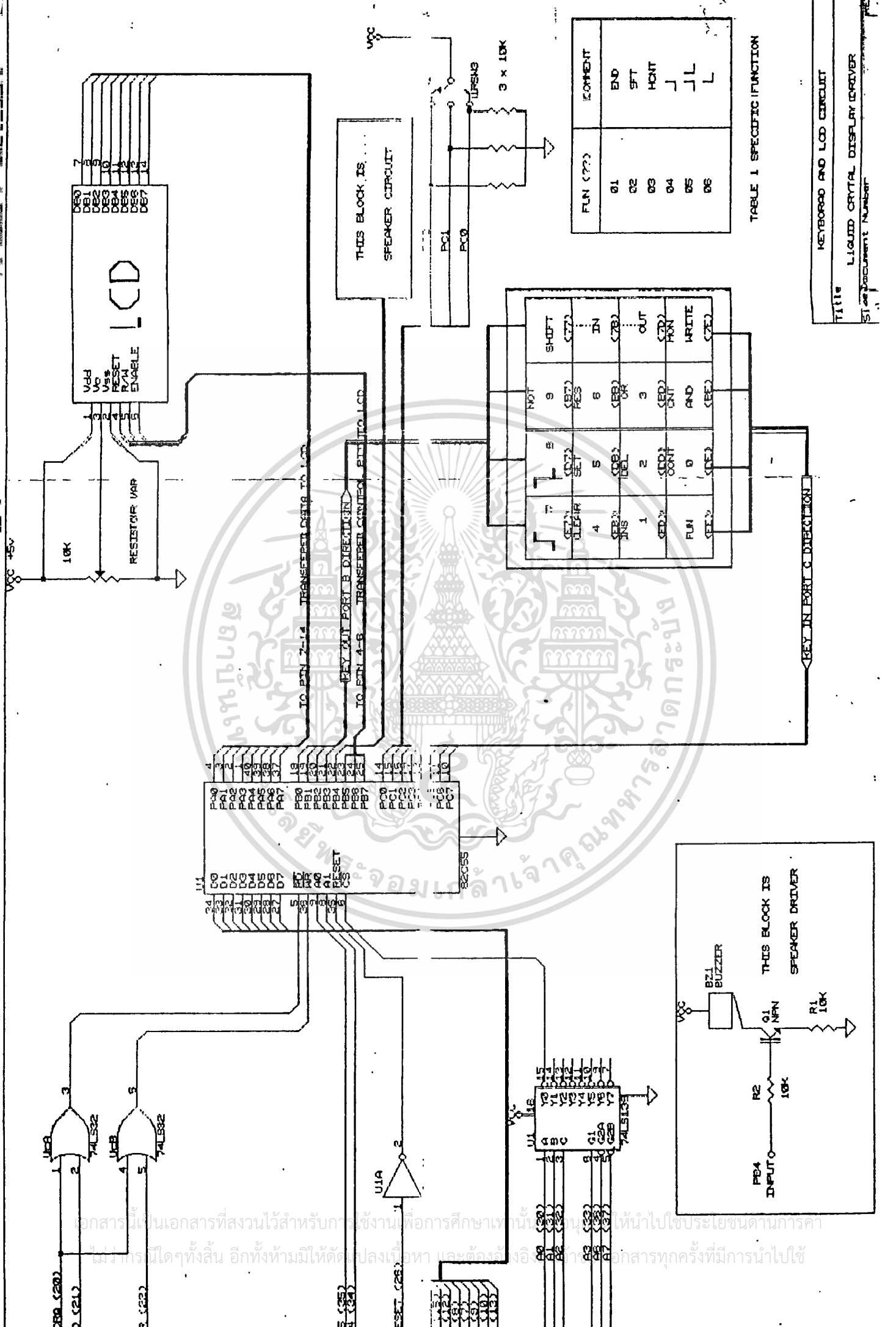
MICROCONTROLLER V1.0

SIZE	CODE IDENT NO.	DRAWING NO.
B		001020690
DATE	12 JAN 1990	SHEET 1 OF 1

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์หรือการเป็นเจ้าของเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



FN (??)	COMMENT
01	END
02	SFT
03	HCNT
04	J J L
05	J J L
06	L

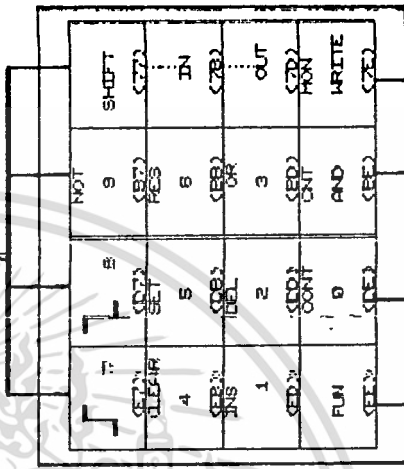
TABLE 1 SPECIFIC FUNCTION

Title
 LIQUID CRYSTAL DISPLAY DRIVER
 SI Document Number

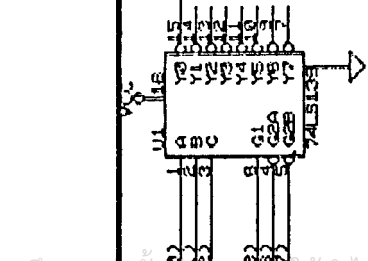
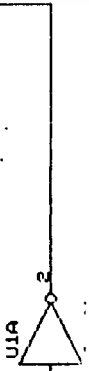
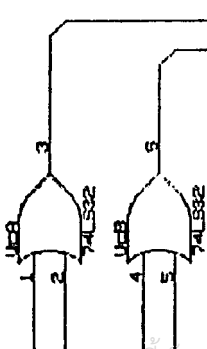
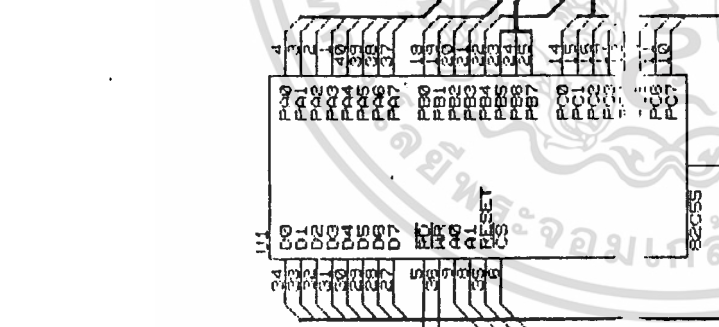
KEYBOARD AND LCD CIRCUIT

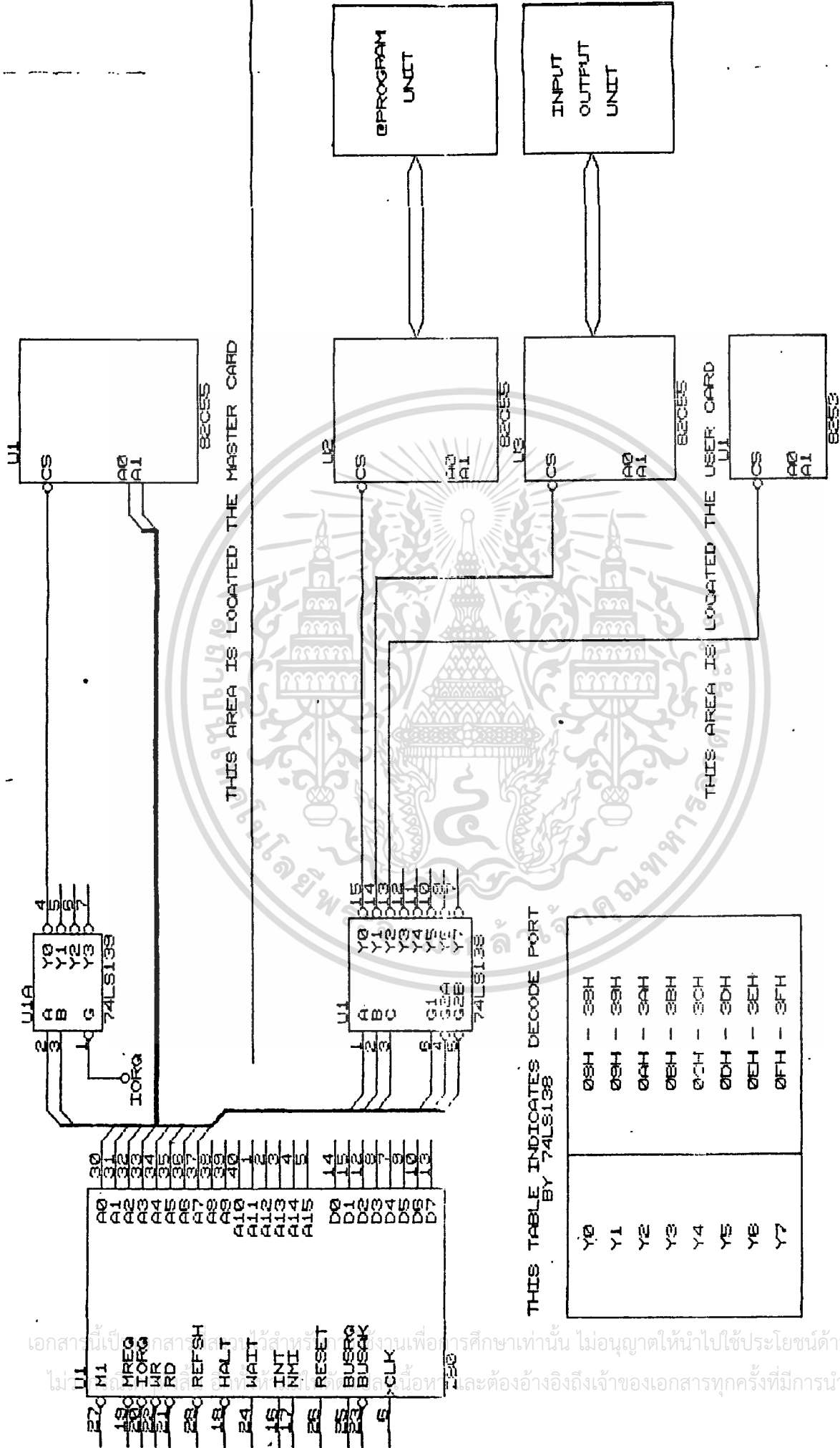
THIS BLOCK IS...
 SPEAKER CIRCUIT

THIS BLOCK IS...
 SPEAKER DRIVER



TO PIN 7-14 TRANSFER DATA TO LCD
 KEY IN PORT B DIRECTION
 TO PIN 4-6 TRANSFER COMMANDS FROM LCD





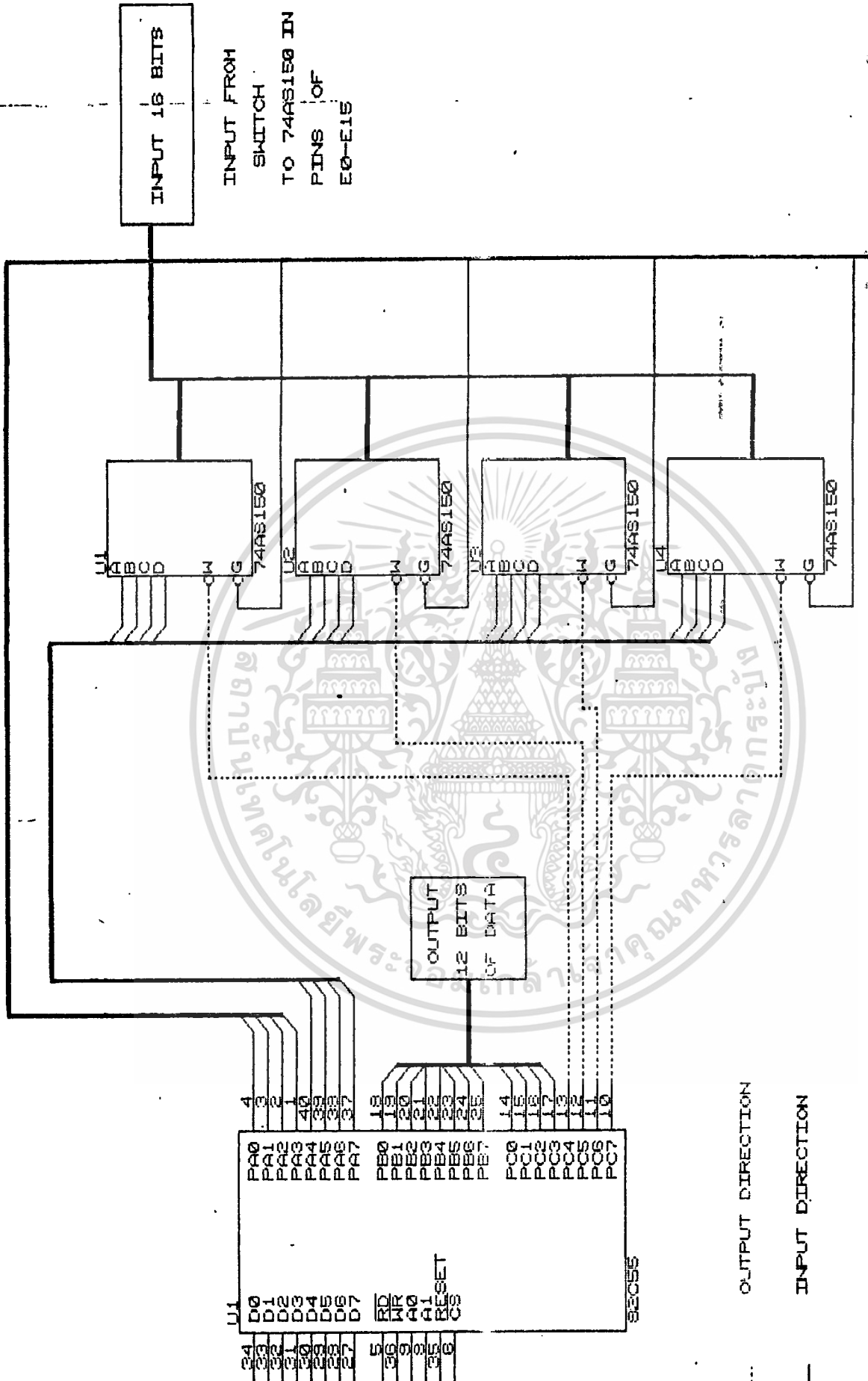
THIS TABLE INDICATES DECODE PORT BY 74LS138

Y0	08H - 0BH
Y1	09H - 0AH
Y2	0AH - 0BH
Y3	0BH - 0CH
Y4	0CH - 0DH
Y5	0DH - 0EH
Y6	0EH - 0FH
Y7	0FH - 3FH

NOTICE

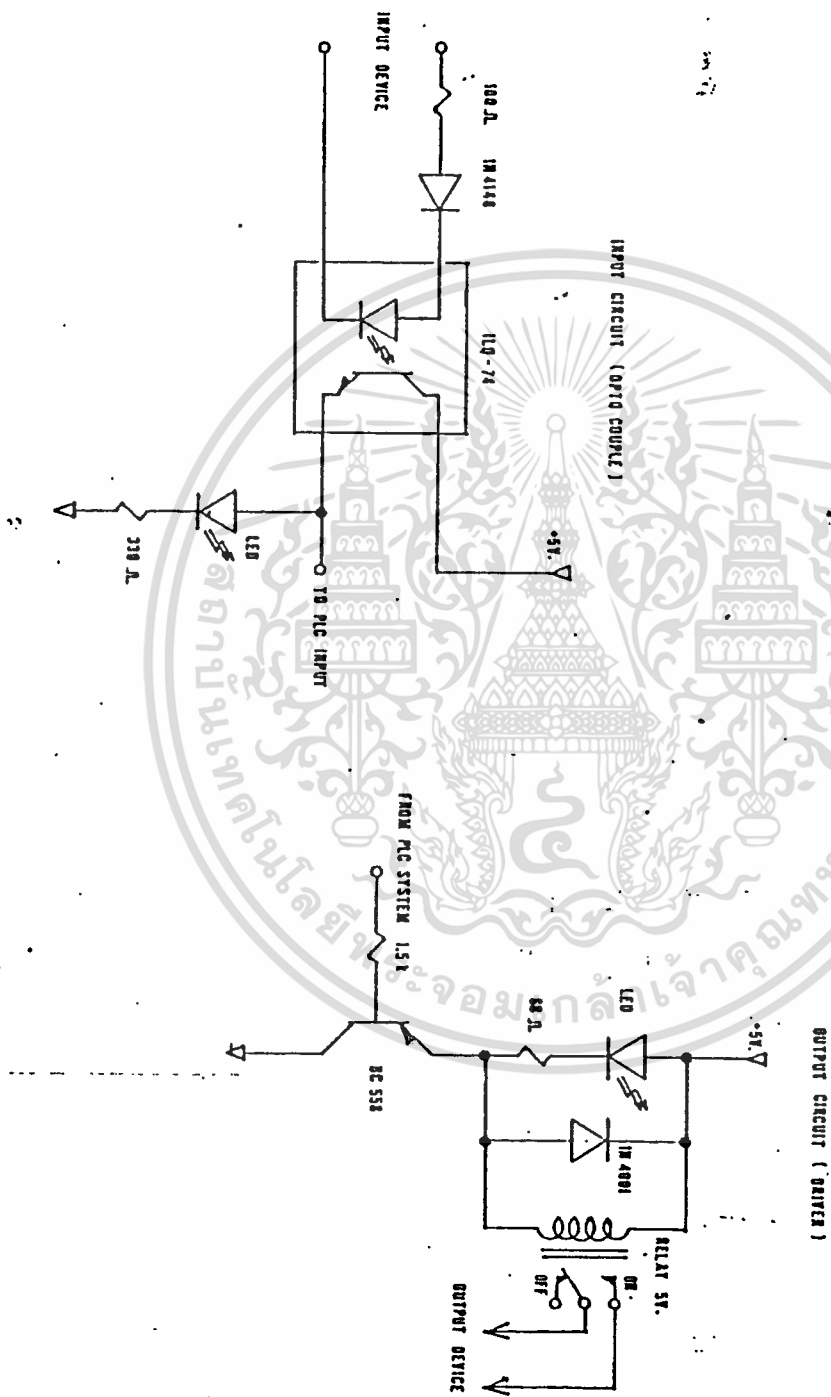
FROM NUMBER PORT 0XH - 3XH IS INDICATED 0X, 1X, 2X, 3XH

เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
โดยไม่ได้รับอนุญาตจากอธิการบดีและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



Size Document Number
 A IC UNIT
 Date: January 1, 1980 Sheet 5 of 5

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้แก้ไขหรือใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



หน้า 72

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กิตติกรรมประกาศ

โครงการ และ ปรินญาณินพนธ์นี้มีอาจที่จะสำเร็จลงได้ตามวัตถุประสงค์ถ้าขาดความร่วมมือและคำแนะนำต่างๆ ดังนั้นในนามของผู้จัดทำจึงต้องขอขอบคุณแก่ผู้ให้ความร่วมมือทุกฝ่าย อาทิ อาจารย์ เพื่อนๆที่ได้ช่วยในการให้ข้อคิดเห็น ตลอดผู้ร่วมงานในกลุ่มทุกคนที่ได้ช่วยกันแก้ปัญหา และสุดท้ายคือ อาจารย์ ขนิษฐา แซ่ตั้ง ที่ได้ให้ความช่วยเหลือทุกด้านในการทำวิจัยครั้งนี้เป็นอย่างมาก ตลอดจนจัดสรรหาเครื่องมือในการทดลอง และหวังว่าความดีที่ได้จากปรินญาณินพนธ์นี้ ขอมอบกลับสู่ผู้ที่ให้ความร่วมมือและกำลังใจทุกท่าน



หนังสืออ้างอิง

1. สมชิต ศิริผลหลาย, "เจาะลึกคีย์บอร์ด : สแกนโค้ด", วารสารคอมพิวเตอร์รีวิว, ปีที่ 8 ฉบับที่ 76, หน้า 113-119.
2. ชุชัย ฉนสารตั้งเจริญ, "การใช้งาน Z-80", ศูนย์ภาษาคอมพิวเตอร์, 239 หน้า, 2529
3. สุพรรณ กุลลพาณิชย์, "การใช้งาน PROGRAMMABLE CONTROL 1", สำนักพิมพ์ดวงกมล, 258 หน้า, 2533
4. Rodney zaks, "Programming the Z-80", Sybex, 617 p., 1979

