

โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

ACTIVE CARD ACCESS TELEPHONE

บุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ
BOONYARIT PONGPRASERT

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า
บัณฑิตวิทยาลัย
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ. 2546

ISBN 974-324-237-6

สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าลาดกระบัง

โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกซีฟการ์ด

ACTIVE CARD ACCESS TELEPHONE



บุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ

BOONYARIT PONGPRASERT

เลขที่.....
เลขทะเบียน 47514
วัน, เดือน, ปี 19 ส.ค. 2546

.b.....
.i.....

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

บัณฑิตวิทยาลัย

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ. 2546

ISBN 974-324-237-6

ACTIVE CARD ACCESS TELEPHONE

BOONYARIT PONGPRASERT

**A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT
OF THE REQUIREMENT FOR THE DEGREE OF
MASTER OF ENGINEERING IN ELECTRICAL ENGINEERING
SCHOOL OF GRADUATE STUDIES
KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LAKDRABANG**

2003

ISBN 974-324-237-6

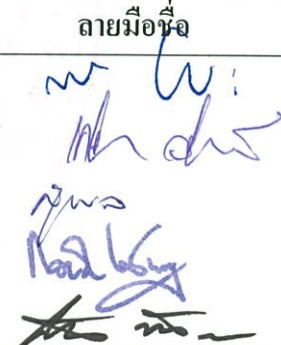
COPYRIGHT 2003

SCHOOL OF GRADUATE STUDIES

KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG

บัณฑิตวิทยาลัย
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ใบรับรองวิทยานิพนธ์

หัวข้อวิทยานิพนธ์ โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด
ACTIVE CARD ACCESS TELEPHONE
ชื่อนักศึกษา นายบุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ
รหัสประจำตัว 43061173
ปริญญา วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชา วิศวกรรมไฟฟ้า
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์ รศ.ดร.ถวิล พึ่งมา

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์		ลายมือชื่อ
รศ.สมยศ	จุมณะปิยะ	
ผศ.เกรียงไกร	วงศ์โรจนภรณ์	
รศ.ดร.สุวิพล	สิทธิชีวันภาค	
รศ.ดร.กอบชัย	เดชหาญ	
รศ.ดร.ถวิล	พึ่งมา	

วัน/เดือน/ปี ที่สอบ 26 กุมภาพันธ์ 2546 เวลา 08.30-09.30 น.

สถานที่สอบ ณ อาคาร 12 ชั้น ชั้น 4 (ห้อง E12-404)



วันที่.....12.....เดือน.....พฤษภาคม.....พ.ศ.....2546.....

หัวข้อวิทยานิพนธ์	โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด
นักศึกษา	นายบุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ
รหัสนักศึกษา	43061173
ปริญญา	วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชา	วิศวกรรมไฟฟ้า
พ.ศ.	2546
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์	รศ.ดร.ถวิล พึ่งมา

บทคัดย่อ

บทความนี้เสนอผลงานวิจัยและพัฒนาโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด (Active Card Access Telephone) หลักการสำคัญคือบัตรอิเล็กทรอนิกส์ไร้สาย (Wireless Active Card) ภายในบรรจุรหัสประจำตัวสำหรับผู้ใช้แต่ละคน ไปถอดรหัสเก็บไว้ที่ส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ของระบบ หากมีการเรียกจากภายนอกเข้ามาจะทำการตรวจสอบว่าต้องการติดต่อกับปลายทางเลขหมายใด จากนั้นส่งสัญญาณกระดิ่งไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ระบุ หากไม่มีการรับสายภายในเวลาที่กำหนด (Hook Off) จะทำการเริ่มค้นหาตำแหน่งของผู้พบบัตรอิเล็กทรอนิกส์ใหม่ เมื่อพบแล้วจะส่งสัญญาณกระดิ่งไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่อยู่ใกล้กับผู้ใช้มากที่สุด บัตรอิเล็กทรอนิกส์ไร้สายไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์#AT89C2051 เป็นตัวควบคุมการทำงานและทำหน้าที่สร้างรหัส ก่อนส่งไปยังภาคส่งซึ่งเป็นแบบ FSK (Frequency Shift Keying) Transmitter ภาครับใช้ไอซีเบอร์ #AN6161 ทำหน้าที่คิมอคูเลทสัญญาณคลื่นพาห์ ไอซีเบอร์ #AN1551 ทำหน้าที่ควบคุมการทำงานของภาครับ ส่วนประมวลผลกลางของระบบใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ #AT89C55 ไอซีเบอร์ #MT8804 เป็นวงจรสวิทช์เมทริกทำหน้าที่เชื่อมต่อสัญญาณเสียงและข้อมูลระหว่างผู้เรียก (Calling party) และผู้ถูกเรียก (Called party) การออกแบบเป็นลักษณะโมดูลเพื่ออำนวยความสะดวกเข้ากับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ (Private Automatic Branch Exchange) ที่มีอยู่ ทำให้ผู้ใช้งานไม่จำเป็นต้องพกเครื่องโทรติดตัวไว้ตลอดเวลา และที่สำคัญคือผู้ใช้สามารถรับสายหรือโทรออกได้จากเครื่องโทรศัพท์ทุกๆ จุดภายในอาคาร

Thesis Title	Active Card Access Telephone
Student	Mr. Boonyarit Pongprasert
Student ID.	43061173
Degree	Master of Engineering
Programme	Electrical Engineering
Year	2003
Thesis Advisor	Assoc. Prof.Dr.Tawil Puangma

ABSTRACT

This paper purposed the research and development of Active Card Access Telephone. Principle is the Wireless Active Card which is contained code for individual user send in radio frequency waveform to decode and stored at main central processing unit. When occur a incoming call from outside the CPU (central processing unit) will check what is the destination number then send to subscriber the ringing signal. If have no reply (off hook) CPU will search for the new location when was found CPU will reactivate send to subscriber the ringing signal which is located closely user. For the electronic card employed IC Microcontroller #AT89C2051 function as operation controll, generate a specific code then send to the FSK transmitter. For the receiver used IC#AN6161 work as carrier demodulate, IC#AN1551 is operation control of the receiver. Central Processing Unit used IC Microcontroller #89C55, IC#MT8804 is matrix switch circuit to establish the communications routing between calling and called party. The Designing focus on particular module in order to easy installation with exiting PABX (Private Automatic Branch Exchange) which are caused by user not only not necessary to carry telephone every time but can answer the call any location as well.

กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดี เนื่องมาจากการได้รับการสนับสนุนทางด้านอุปกรณ์ ตำรา ข้อมูลทางวิชาการ เครื่องมือการทำงานวิจัยภายในห้องปฏิบัติการ และงบประมาณอย่างเต็มที่ตลอดจนการฝึกฝนอย่างเข้มงวดจาก รศ.ดร.ถวิล พึ่งมา ซึ่งเป็นอาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ รวมทั้งยังได้รับคำชี้แนะที่เป็นประโยชน์อย่างมากมาจาก ศ.มณูญ สุขเกษม และอาจารย์ทุกท่านที่มีได้กล่าวนามในที่นี้ ซึ่งสิ่งเหล่านี้ได้ส่งผลให้ข้าพเจ้าได้รับความรู้ความเข้าใจต่าง ๆ อย่างมากมายจนสามารถนำมาใช้เป็นแนวคิดและแนวทางในการทำงานวิจัยชิ้นนี้ได้เป็นอย่างดี

ความสำเร็จอันพึงมีพึงได้จากงานวิจัยชิ้นนี้ ข้าพเจ้าขออุทิศให้แก่บิดามารดาของข้าพเจ้า ซึ่งเป็นผู้ที่คอยให้กำลังใจ และให้การสนับสนุนทางด้านทุนทรัพย์แก่ข้าพเจ้าตลอดการศึกษานจนสำเร็จลุล่วง รวมทั้งครูอาจารย์ ที่ได้ประสิทธิ์ประสาทความรู้ในระดับต่าง ๆ แก่ข้าพเจ้าโดยตลอดและเปิดโอกาสให้ข้าพเจ้าได้ใช้ความรู้ความสามารถในระหว่างการฝึกฝนอย่างเต็มที่ซึ่งส่งผลให้ข้าพเจ้าได้รับความรู้และประสบการณ์อันมีค่ายิ่งในระหว่างการศึกษา

สุดท้ายนี้ขออำนาจคุณพระศรีรัตนตรัยและสิ่งศักดิ์สิทธิ์ทั้งหลายในสากลโลก จงดลบันดาลให้บุคคลที่ข้าพเจ้ากล่าวถึงในที่นี้ ประสบแต่ความสุขความเจริญในชีวิต สุขภาพแข็งแรงตลอดจนประสบความสำเร็จในหน้าที่การงานทุกประการตลอดไป

บุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย.....	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....	II
กิตติกรรมประกาศ.....	III
สารบัญ.....	IV
สารบัญตาราง.....	VI
สารบัญภาพ.....	VII
บทที่ 1 บทนำ.....	1
1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา.....	1
1.2 ความมุ่งหมายและวัตถุประสงค์ของการศึกษา	2
1.3 สมมติฐานของการศึกษา.....	2
1.4 ทฤษฎีหรือแนวความคิดที่ใช้ในการวิจัย.....	3
1.5 ขั้นตอนของการศึกษา.....	3
บทที่ 2 โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	6
2.1 การแบ่งประเภทของชุมสายโทรศัพท์.....	5
2.2 โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	9
2.3 มาตรฐานการเชื่อมต่อของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	10
บทที่ 3 โครงสร้างและหลักการทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	14
3.1 โครงสร้างของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	14
3.2 โครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์.....	20
บทที่ 4 การออกแบบโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	24
4.1 การออกแบบโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	24
4.2 การออกแบบส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ.....	42
บทที่ 5 ผลการทดลองและการวิเคราะห์.....	63
5.1 การทดลองส่วนวงจรเอกทีฟการ์ด.....	64
5.2 การทดสอบส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ.....	65

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
5.3 การทดสอบส่วนมอดูลเลขสัญญาณ.....	66
5.4 การทดสอบส่วนคีมอดูลเลขสัญญาณ.....	67
5.5 การทดสอบส่วนวงจรรวมสัญญาณ.....	68
5.6 การทดสอบส่วนวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง.....	69
5.7 การทดสอบส่วนวงจรแมทริกส์สวิทช์.....	70
บทที่ 6 สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ.....	73
บรรณานุกรม.....	74
ภาคผนวก (ก).....	76
ภาคผนวก (ข).....	78
ภาคผนวก (ค).....	164
ประวัติผู้เขียน.....	174

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
2.1 แสดงค่าความถี่ทางแนวตั้งและแนวนอนที่เกิดจากการกดปุ่ม.....	12
4.1 แสดงการกำหนดแอดเดรสให้กับวงจรเมมทริกส์สวิตช์.....	41
4.2 แสดงการกำหนดค่าอินพุทและหมายเลข DTI.....	44
5.1 แสดงการทดลองการกำหนดค่าการทำงานของ Channel Combiner.....	69

สารบัญภาพ

ภาพที่	หน้า
2.1 แสดงโครงสร้างของชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (Local Exchange).....	6
2.2 แสดงโครงสร้างของชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX.....	7
2.3 แสดงการเชื่อมโยงระหว่าง Local Network.....	8
2.4 แสดงโครงสร้างการทำงานของชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติแบบไร้สาย WPABX.....	9
2.5 แสดงการแบ่งกลุ่มความถี่ของปุ่มกดบนเครื่องโทรศัพท์.....	11
2.6 แสดงโครงสร้างการส่งผ่านข้อมูลไปยังส่วนวงจรแม่ทริกส์สวิทช์.....	13
3.1 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	15
3.2 แสดงการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงระหว่าง PABX และ เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง.....	17
3.3 แสดงการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงเมื่อมีการเรียกเข้ามาจากภายนอก.....	18
3.4 แสดงการเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยกัน.....	19
3.5 แสดงโครงสร้างทางด้านซอร์ฟแวร์ของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด.....	20
4.1 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของส่วนเอกทีฟการ์ด.....	25
4.2 แสดงวงจรส่วนเอกทีฟการ์ด.....	26
4.3 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ.....	28
4.4 แสดงวงจรเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ.....	29
4.5 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของส่วนวงจรแม่ทริกส์สวิทช์.....	30
4.6 แสดงการแบ่งพื้นที่หน่วยความจำของส่วนควบคุม.....	33
4.7 แสดงการสร้างบัพเฟอร์แบบวนรอบสำหรับการเก็บข้อมูลลงในพื้นที่หน่วยความจำ.....	33
4.8 แสดงการจัดการข้อมูลภายในพื้นที่หน่วยความจำ.....	34
4.9 แสดงการออกแบบวงจร Matrix Switch Circuit.....	40
4.10 แสดงวงจรคีมอคูเลทสัญญาณ FSK.....	42
4.11 แสดงส่วนวงจรรวมสัญญาณ.....	44
4.12 แสดงวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง.....	45
4.13 แสดงวงจรตรวจจับและควบคุมการยกหูและวางหูโทรศัพท์.....	46
4.14 แสดงส่วนวงจรแม่ทริกส์สวิทช์.....	47
4.15 แสดงโพลซาร์ทโปรแกรมควบคุมการรับข้อมูล.....	48

สารบัญภาพ (ต่อ)

ภาพที่	หน้า
4.16 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยควบคุมการจัดการพื้นที่หน่วยความจำ.....	49
4.17 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยควบคุมการอ่านเขียนหน่วยความจำ.....	50
4.18 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยควบคุมการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง.....	51
4.19 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยควบคุมสถานะของคู่สายโทรศัพท์.....	52
4.20 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยตรวจสอบสถานะของคู่สายโทรศัพท์.....	53
4.21 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยตรวจสอบการเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง.....	54
4.22 แสดงโพลชาร์ทการทำงานของ โปรแกรมหลัก.....	55
4.23 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่ง.....	56
4.24 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยค้นหาเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง.....	57
4.25 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยค้นหาข้อมูลผู้ใช้.....	58
4.26 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยวิเคราะห์ข้อมูลในพื้นที่หน่วยความจำหลัก.....	59
4.27 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยฐานข้อมูลเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง.....	60
4.28 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยควบคุมการหน่วงเวลา.....	61
4.29 แสดงโพลชาร์ท โปรแกรมย่อยตรวจสอบค่าเวลาด้วย TIMER 0.....	62
5.1 แสดงการทดลองการเชื่อมต่อโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด.....	63
5.2 แสดงรหัสสัญญาณข้อมูลประจำ Active Card.....	64
5.3 แสดงสัญญาณที่รับได้ที่ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ.....	65
5.4 แสดงวงจรส่วนมอดูเลตสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying).....	66
5.5 แสดงรหัสข้อมูลของผู้ใช้ที่ถูกมอดูเลตเป็นสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying).....	67
5.6 แสดงการทดสอบส่วนวงจรดีมอดูเลตสัญญาณ FSK.....	68
5.7 แสดงการทดสอบวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner).....	69
5.8 แสดงสัญญาณเข้าที่พู่ทที่ได้จากส่วนวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง.....	70
5.9 แสดงสัญญาณที่วัดได้จากเครื่อง Radio Test Set.....	71
5.10 แสดงเครื่องต้นแบบของส่วนวงจรแอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card).....	72
5.11 แสดงเครื่องต้นแบบของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด.....	72

บทที่ 1

บทนำ

ปัจจุบันการพัฒนาการสื่อสารทางด้านโทรศัพท์เปลี่ยนแปลงไปอย่างรวดเร็วจากโทรศัพท์ที่ใช้สายตามบ้านจนกระทั่งเป็นโทรศัพท์ไร้สายและโทรศัพท์เคลื่อนที่ในระบบต่าง ๆ เช่น NMT470 AMPS800 NMT900 GSM900 PCN1800 และ PDC1500 เทคโนโลยีเหล่านี้เข้ามามีบทบาทกับการใช้งานในชีวิตประจำวันมากยิ่งขึ้น จนกลายเป็นเทคโนโลยีที่เรียกกันว่า Personal Communication หรือ “การสื่อสารส่วนบุคคลนั่นเอง ในประเทศไทยมีความสามารถในการผลิตอุปกรณ์การสื่อสารเหล่านี้เพื่อใช้งานได้เพียงระดับหนึ่งเท่านั้น เช่น การสร้างเครื่องโทรศัพท์, ตู้สาขาโทรศัพท์ (PABX), เครื่องโทรศัพท์ไร้สายเป็นต้น การที่จะผลิตเครื่องในระดับเทคโนโลยีสูงๆ เช่น เครื่องโทรศัพท์เคลื่อนที่ไม่สามารถกระทำได้ เนื่องจากเทคโนโลยีเหล่านี้เปลี่ยนแปลงไปอย่างรวดเร็ว เมื่อผลิตออกมาจะล้าสมัยทันที ดังนั้นที่วิจัยและพัฒนาจึงได้มีแนวคิดที่จะพัฒนาเทคโนโลยีแบบใหม่ที่ใช้ประโยชน์และสามารถพัฒนาประเทศได้โดยยังไม่มีผู้ใดผลิตออกมาในปัจจุบันนี้ โดยความคิดเหล่านี้ เกิดขึ้นเนื่องจากประสบการณ์ในการวิจัยทางด้านโทรศัพท์เป็นเวลานานทำให้ทราบถึงความต้องการในการใช้โทรศัพท์ว่า ต้องการใช้โทรศัพท์ได้ทุกที่ ไม่ว่าจะเป็นที่อยู่อาศัยหรือสถานที่ทำงาน โดยไม่ต้องฝากข้อความหรือพกโทรศัพท์ติดตัวไป ซึ่งตามแนวความคิดนี้จะใช้วิธีพกการ์ดที่มีรหัสประจำตัวไว้ในกระเป๋าเสื้อเมื่อเข้าไปอยู่ในห้องใด การ์ดก็จะส่งรหัสประจำตัวนี้เข้าไปเก็บไว้ที่โทรศัพท์ในห้องนั้น ถ้าย้ายไปห้องใหม่ รหัสก็จะเก็บไว้ในห้องใหม่โดยยกเลิกรหัสเดิมที่ห้องเก่าเสีย เมื่อมีผู้เรียกเข้ามายังรหัสประจำตัวโทรศัพท์ในห้องนั้นก็แจ้งให้ชุมสายได้รับรู้และส่งเสียงกระดิ่งเรียกมายังเครื่องนั้น ๆ ผลจากการวิจัยครั้งนี้จะสามารถสร้างระบบโทรศัพท์ใหม่นี้ใช้ในประเทศ เพื่อลดการนำเข้าของโทรศัพท์ต่างประเทศบางส่วน เช่น โทรศัพท์ไร้สาย หรือเพจเจอร์ระยะไกลเพื่อประหยัดเงินตราต่างประเทศ

1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา

ปัจจุบันเทคโนโลยีการสื่อสารได้รับการพัฒนาไปอย่างรวดเร็ว เช่น การสื่อสารผ่านดาวเทียม การติดต่อสื่อสารไมโครเวฟ รวมไปถึงโทรศัพท์เคลื่อนที่ในระบบต่างๆ ขึ้นอยู่กับวัตถุประสงค์ของผู้ใช้เพื่อให้เกิดความสะดวกสบายมากที่สุด แต่เทคโนโลยีบางอย่างยังคงมีราคาแพงทำให้ผู้ใช้บางกลุ่มไม่ได้รับประโยชน์เท่าที่ควร ดังนั้นหากสามารถพัฒนาเทคโนโลยีขึ้นใช้เองได้และมีราคาไม่แพง นอกจากจะเป็นการลดการนำเข้าเทคโนโลยีจากต่างประเทศแล้วยังก่อให้เกิดการพัฒนาบุคลากรภายในประเทศ ปัจจุบันเป็นที่ทราบกันโดยทั่วไปว่าโทรศัพท์คือการ

ติดต่อสื่อสารที่มีบทบาทสำคัญต่อการดำเนินชีวิตของมนุษย์เพราะไม่เพียงแต่ความสะดวกรวดเร็วในการใช้งานเท่านั้นแต่ยังมีราคาไม่แพงเมื่อเทียบกับเทคโนโลยีการติดต่อสื่อสารในรูปแบบอื่นๆ

ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) คือรูปแบบการติดต่อสื่อสารทางโทรศัพท์ที่มีการใช้งานชุมสายโทรศัพท์ได้อย่างมีประสิทธิภาพโดยสามารถเพิ่มจำนวนชุมสายโทรศัพท์ปลายทางได้มากกว่า 1 ชุมสาย ซึ่งยังคงใช้วิธีการโอนสายไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ต้องการติดต่อหากไม่มีผู้รับสายที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องดังกล่าวจะทำให้ไม่สามารถติดต่อสื่อสารกันได้ระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก (Calling and Called Parties) กระทั่งมีการพัฒนาอย่างต่อเนื่องจนกลายเป็นเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางแบบไร้สาย WPABX (Wireless Private Automatic Branch Exchange) ซึ่งใช้คลื่นวิทยุในการติดต่อกับเครื่องลูกข่ายผู้ใช้สามารถพกพาเครื่องโทรศัพท์ติดตัวไปได้ในระยะทางที่จำกัด

1.2 ความมุ่งหมายและวัตถุประสงค์ของการศึกษา

การไม่มีผู้รับสาย(No Reply) ปลายทางยังคงเป็นปัญหาต่อการใช้งานเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) ในปัจจุบัน ซึ่งเป็นสาเหตุให้เกิดความผิดพลาดในการติดต่อสื่อสารทางโทรศัพท์และยังคงไม่ได้รับการแก้ไข ดังนั้นหากสามารถทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) สร้างเส้นทางการเชื่อมต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่อยู่ใกล้กับผู้ใช้มากที่สุดได้โดยอัตโนมัติ จะส่งผลให้ผู้ใช้ไม่จำเป็นต้องประจำอยู่ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทางตลอดเวลาและไม่จำเป็นต้องพกเครื่องโทรศัพท์ (ในกรณีที่เป็นเครื่องแบบ Cordless Telephone) ติดตัวไว้อีกต่อไป อีกทั้งยังเป็นการคิดค้นเทคโนโลยีใหม่ขึ้นใช้ภายในประเทศโดยที่ยังไม่มีผู้ใดผลิตออกมาในปัจจุบันนี้

1.3 สมมติฐานของการศึกษา

หลักการเดิมของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติที่มีอยู่จะใช้วิธีการให้ผู้ใช้กดหมายเลขที่ต้องการติดต่อ จากนั้นเครื่องชุมสายโทรศัพท์จะเชื่อมต่อสัญญาณไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ระบุ หากไม่มีผู้รับสาย (No Reply) ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องชุมสายจะไม่ทำการเชื่อมต่อสัญญาณให้ผู้ใช้ไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องอื่นแต่อย่างใด เปรียบเทียบกับหลักการที่นำเสนอซึ่งผู้ใช้จะพกการ์ดไว้ในกระเป๋าเสื้อ รหัสจะถูกส่งไปเก็บไว้ที่เครื่องโทรศัพท์ในห้องนั้นๆ จากนั้นส่งไปที่ส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) เพื่อทำการวิเคราะห์หาเส้นทางที่ถูกต้องข้อมูลดังกล่าว จะถูกนำมาใช้ในการสร้างเส้นทางการเชื่อมต่อสัญญาณเมื่อเกิดสถานะไม่มีการรับสายที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง นอกจากนี้ยังทำให้สามารถใช้ความถี่คลื่นพาห้ค่าเดียวกันได้ ก่อให้เกิดการใช้ทรัพยากรทางด้านความถี่ได้อย่างมีประสิทธิภาพ

1.4 ทฤษฎีหรือแนวความคิดที่ใช้ในการวิจัย

หลักการที่ถูกนำมาใช้คือ การสร้างบัตรประจำตัวอิเล็กทรอนิกส์แบบไร้สาย (Wireless Active Card) ภายในบรรจุรหัสที่แตกต่างกันของผู้ใช้พกไว้ในกระเป๋าเสื้อ เมื่อผู้ใช้เข้าไปอยู่ในห้องใครรหัสจะถูกส่งไปเก็บไว้ยังโทรศัพท์ในห้องนั้นๆ ซึ่งค่ออยู่กับส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ก่อนที่จะส่งไปเก็บไว้ยังส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) ซึ่งที่ส่วนนี้รหัสจะได้รับการวิเคราะห์ว่าเป็นของผู้ใช้คนใด และอยู่ใกล้กับเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องใด หากเครื่องชุมสายโทรศัพท์มีการเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องใดแล้วไม่มีการรับสาย (No Reply) ภายในเวลาที่กำหนดส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์จะสร้างเส้นทางการเชื่อมต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่อยู่ใกล้กับผู้ใช้มากที่สุดโดยอัตโนมัติ

1.5 ขั้นตอนของการศึกษา

ขั้นตอนของการศึกษาเริ่มต้นจากศึกษาระบบชุมสายโทรศัพท์ประเภทต่าง ๆ ตั้งแต่ชุมสายท้องถิ่น (Local Exchange), ชุมสายโทรศัพท์แบบต่อผ่านทางไกล (Transit Exchange), ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange), ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติแบบไร้สาย WPABX (Wireless Private Automatic Branch Exchange) ว่ามีลักษณะการใช้งานและการทำงานอย่างไร รวมทั้งวัตถุประสงค์ของการใช้งานชุมสายโทรศัพท์แต่ละประเภท การเปรียบเทียบข้อดีและข้อเสีย และศึกษาถึงมาตรฐานของสัญญาณทางโทรศัพท์ที่ใช้ในการติดต่อระหว่างชุมสายโทรศัพท์และเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง จากนั้นศึกษาวิธีการรับ-ส่งข้อมูล (Data Communications) และการรับส่งข้อมูลด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Frequency) และขั้นตอนสุดท้ายศึกษาถึงกระบวนการการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงเพื่อใช้ในการกำหนดเส้นทางการติดต่อสื่อสารจากผู้เรียกไปยังผู้ถูกเรียก โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด สามารถอธิบายรายละเอียดของส่วนต่างๆ โดยแบ่งเนื้อหาออกเป็น 6 บทด้วยกัน ดังนี้

บทที่ 1 กล่าวถึงความเป็นมาและวัตถุประสงค์ของการวิจัย รวมทั้งอธิบายขั้นตอนของการศึกษาและวิจัยโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

บทที่ 2 กล่าวถึงลักษณะของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด เนื้อหาเริ่มต้นจากการแบ่งประเภทเครื่องชุมสายโทรศัพท์ประเภทต่าง ๆ ตามลักษณะการใช้งานโดยกล่าวถึงการทำงานและการเชื่อมต่อเข้ากับโครงข่ายโทรศัพท์

บทที่ 3 กล่าวถึงโครงสร้างและหลักการทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด ซึ่งประกอบด้วยโครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์และโครงสร้างทางด้านซอฟต์แวร์ เนื้อหาเป็นการอธิบายโครงสร้างการทำงานในส่วนต่าง ๆ ว่ามีหลักการทำงานอย่างไร ขั้นตอนการติดต่อของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด และโครงสร้างทางด้านซอฟต์แวร์เป็นการอธิบายถึงหลักการ

ทำงานของโปรแกรมควบคุมการทำงานทั้งหมดซึ่งแบ่งออกเป็นการทำงานของโปรแกรมหลักและโปรแกรมย่อยส่วนต่าง ๆ ที่ได้ทำการออกแบบขึ้น

บทที่ 4 กล่าวถึงการออกแบบโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด ซึ่งแยกอธิบายเป็นการออกแบบโครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์และการออกแบบโครงสร้างทางด้านซอฟต์แวร์ เนื้อหาภายในบทนี้จะเกี่ยวข้องกับการออกแบบวงจรทั้งหมด และการออกแบบโปรแกรมที่ใช้ควบคุมการทำงานในส่วนต่าง ๆ ซึ่งประกอบด้วยการออกแบบโปรแกรมหลักและการออกแบบโปรแกรมย่อยโดยแสดงเป็นโฟลชาร์ทแสดงถึงขั้นตอนการทำงานและการเชื่อมโยงโปรแกรมทุกส่วนเข้าด้วยกัน การส่งผ่านข้อมูลไปยังโปรแกรมย่อย เป็นต้น

บทที่ 5 กล่าวถึงขั้นตอนการทำงานการทดลองโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ดซึ่งแบ่งการอธิบายออกเป็นส่วนต่าง ๆ ทีละส่วนและแสดงรูปสัญญาณที่ได้จากการทดลอง รวมทั้งอธิบายวิธีการกำหนดค่า Address ให้กับส่วนที่ทำหน้าที่ในการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง (Matrix Switch Circuit) การกำหนดการเลือกรับข้อมูลของส่วนวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner)

บทที่ 6 กล่าวถึงข้อเสนอแนะที่ได้จากการงานวิจัย มาตรฐาน FCC กำหนด และภาคผนวกซึ่งแสดงโปรแกรมควบคุมการทำงานของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

บทที่ 2

โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอ็กทีฟการ์ด

ปัจจุบัน การติดต่อสื่อสารได้ถูกพัฒนาไปอย่างรวดเร็วและมีหลากหลายรูปแบบ ซึ่งขึ้นอยู่กับวัตถุประสงค์ของการใช้งาน เพื่อให้เกิดความเหมาะสมและสะดวกสบายมากที่สุด โทรศัพท์ก็เป็นการติดต่อสื่อสารรูปแบบหนึ่งที่มีความสำคัญต่อการดำรงชีวิตประจำวันของมนุษย์ เพราะไม่เพียงความสะดวกสบายในการใช้งานเท่านั้นแต่ยังมีราคาที่ไม่แพงอีกด้วย ซึ่งเป็นรูปแบบการติดต่อสื่อสารที่สามารถเข้าถึงผู้บริโภคได้อย่างกว้างขวางมากที่สุดเมื่อเทียบกับการติดต่อสื่อสารในรูปแบบอื่น อย่างไรก็ตาม โทรศัพท์ยังได้มีการแบ่งออกเป็นประเภทต่าง ๆ ตามลักษณะการใช้งาน ดังรายละเอียดที่จะได้กล่าวถึงในหัวข้อต่อไป

2.1 การแบ่งประเภทของชุมสายโทรศัพท์

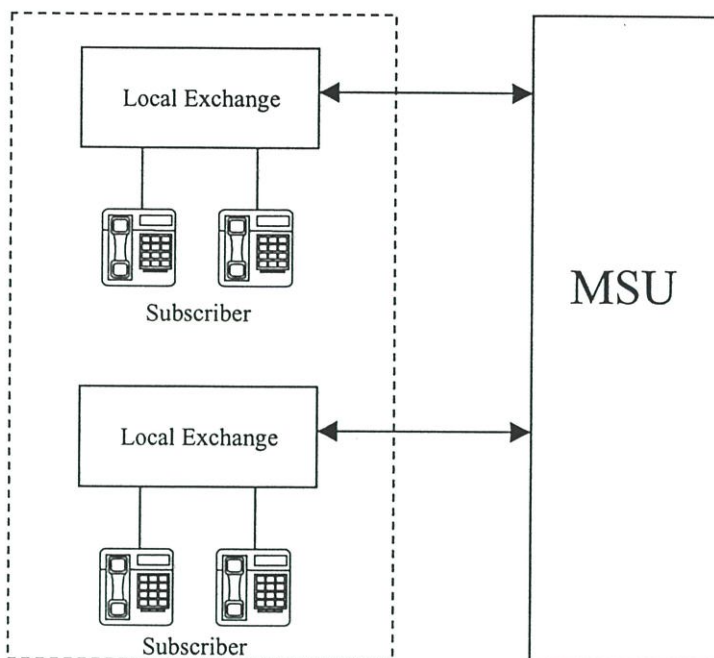
ชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้งานกันอยู่ในปัจจุบันสามารถแบ่งออกเป็นประเภทใหญ่ ๆ ได้ 2 ประเภท คือ

1. ชุมสายโทรศัพท์แบบมีเครื่องของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง
2. ชุมสายโทรศัพท์แบบไม่มีเครื่องของผู้เช่าต่อโดยตรง

นอกจากนี้ชุมสายโทรศัพท์ดังกล่าวยังสามารถแบ่งออกเป็นประเภทต่าง ๆ ได้อีกดังรายละเอียดที่จะกล่าวถึงในหัวข้อต่อไป

1. ชุมสายโทรศัพท์แบบมีเครื่องของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง

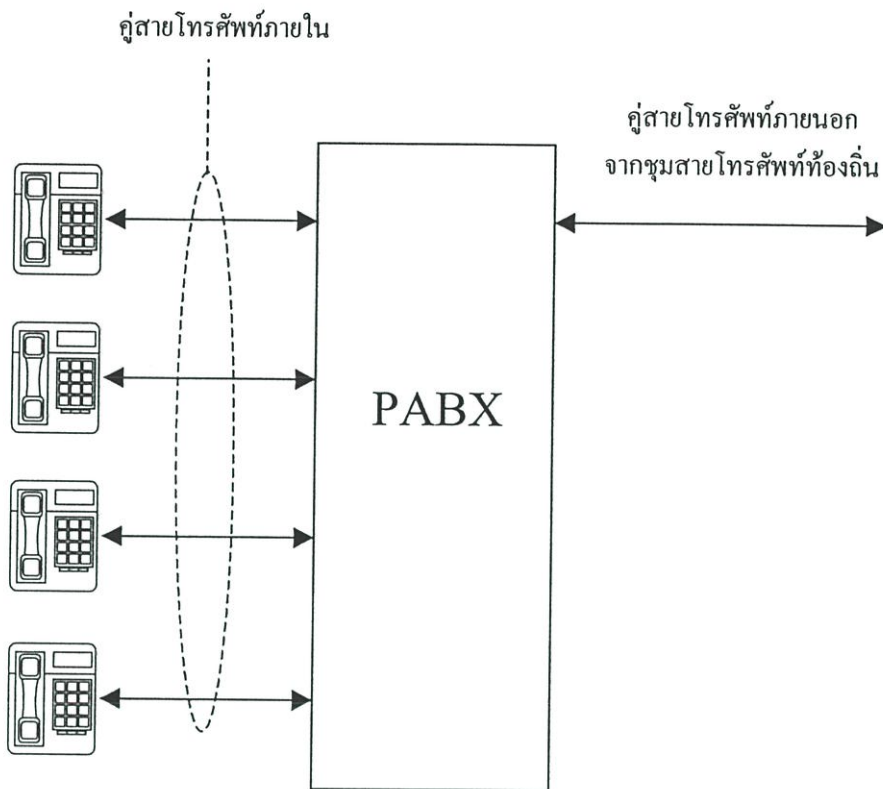
1.1 ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (Local Exchange) ชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (Local Exchange) หมายถึงชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ (Subscribers) ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง มีการให้บริการเลขหมายอยู่ภายในพื้นที่เดียวกัน ดังนั้นภายในโครงข่ายโทรศัพท์หนึ่ง ๆ สามารถที่จะมีชุมสายท้องถิ่นได้มากกว่า 1 ชุมสายขึ้นไปโดยขึ้นอยู่กับจำนวนเลขหมายที่ให้บริการ เลขหมายที่อยู่ในแต่ละชุมสายท้องถิ่นจะมีเลขหมายขึ้นต้น 3 ตัวแรกเหมือนกันเรียกว่ารหัสท้องถิ่น (Local Code) ซึ่งใช้เป็นตัวกำหนดการให้บริการแก่เลขหมาย โดยทั่วไปสามารถรองรับเลขหมายได้ไม่ต่ำกว่า 250 เลขหมายจนถึงหลายพันเลขหมายต่อ 1 ชุมสายท้องถิ่น ดังแสดงในภาพที่ 2.1



ภาพที่ 2.1 แสดงโครงสร้างของชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น (Local Exchange)

1.2 เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange)

ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) หมายถึงชุมสายโทรศัพท์ที่มีเครื่องโทรศัพท์ (Subscribers) ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรงเช่นเดียวกับชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่น แต่จะมีการใช้ติดต่อกันเฉพาะในอาคารสำนักงาน หรือที่พักอาศัยที่มีจำนวนเลขหมายไม่มากนัก สามารถให้บริการการเรียกภายในด้วยตนเองได้โดยไม่จำเป็นต้องผ่านชุมสายท้องถิ่น ทำให้เกิดความสะดวกรวดเร็วและประหยัดเวลา อีกทั้งเป็นการใช้งานคู่สายโทรศัพท์ได้อย่างมีประสิทธิภาพ ดังแสดงในภาพที่ 2.2



ภาพที่ 2.2 แสดงโครงสร้างของชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX

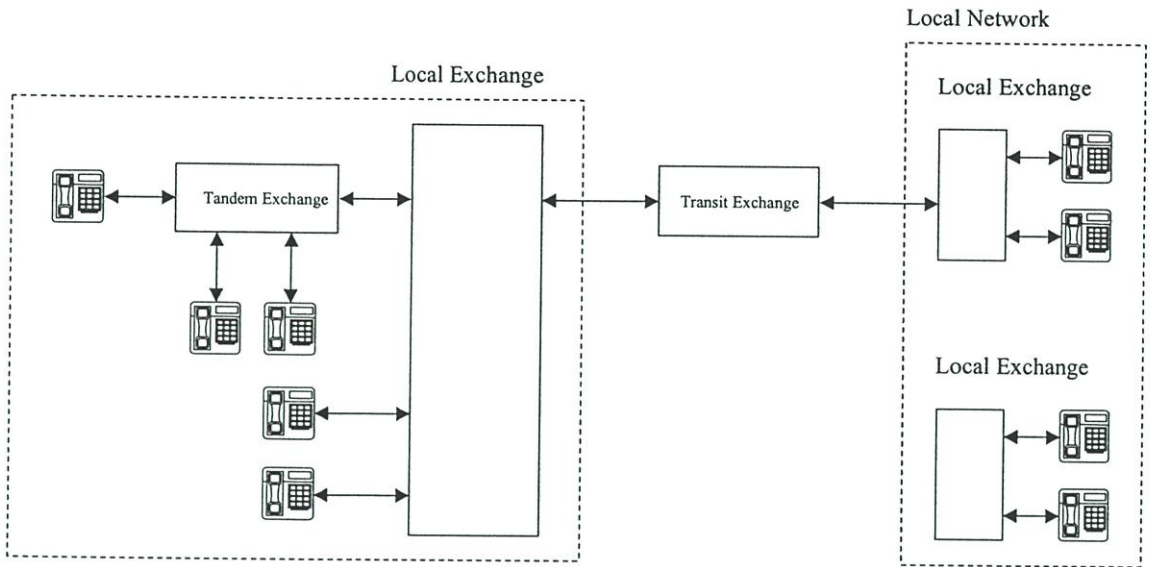
2. ชุมสายโทรศัพท์แบบไม่มีเครื่องของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง

2.1 ชุมสายแทนเต็ม (Tandem Exchange)

ชุมสายแทนเต็ม คือชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเครื่องโทรศัพท์ (Subscribers) ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรงแต่จะเป็นชุมสายโทรศัพท์แบบต่อผ่านท้องถิ่น (Local Network) หนึ่งๆ โดยให้บริการการเรียกอยู่ภายในชุมสายท้องถิ่น (Local Exchange) ด้วยกัน

2.2 ชุมสายโทรศัพท์แบบต่อผ่านทางไกล (Transit Exchange)

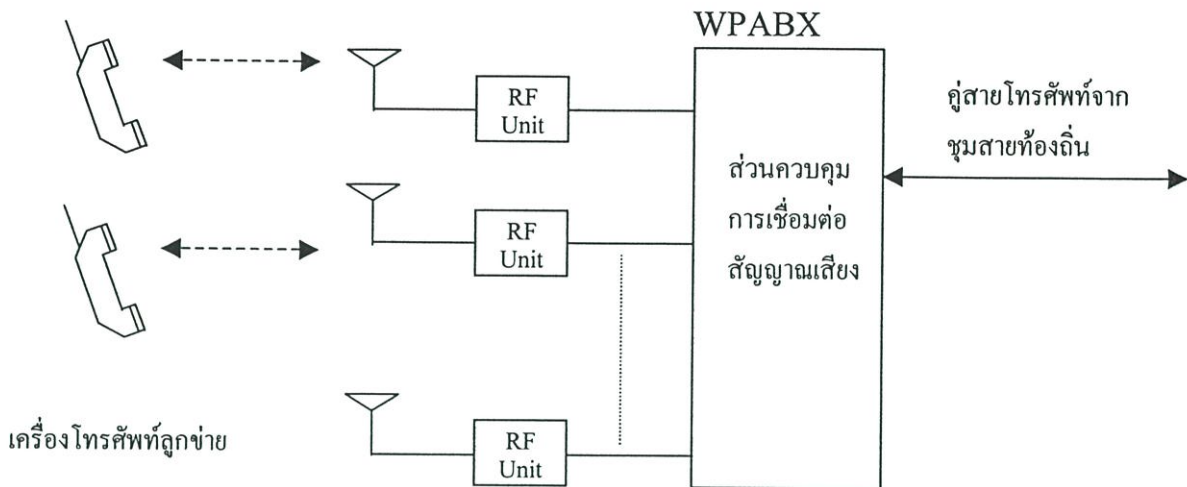
ชุมสายโทรศัพท์แบบต่อผ่านทางไกล เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่ไม่มีเครื่องโทรศัพท์ (Subscribers) ของผู้เช่าต่อเข้าโดยตรง เป็นชุมสายโทรศัพท์ที่ใช้สำหรับต่อผ่านไปยัง Local Network อื่น ๆ ให้บริการการเรียกผ่านระหว่างชุมสายชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่นและชุมสายโทรศัพท์ท้องถิ่นที่อยู่ห่างไกล เช่น การเรียกจากกรุงเทพ ฯ ไปเชียงราย เป็นต้น ดังแสดงในภาพที่ 2.3



ภาพที่ 2.3 แสดงการเชื่อมโยงระหว่าง Local Network

3. ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติแบบไร้สาย WPABX (Wireless Private Automatic Branch Exchange)

ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติแบบไร้สาย คือชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX รูปแบบหนึ่ง ซึ่งมีลักษณะการใช้งานใกล้เคียงกัน กล่าวคือเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX ติดต่อกับเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscribers) ผ่านส่วนที่เรียกว่า SLIC (Subscriber Line Interface Circuit) ซึ่งทำหน้าที่เชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์เข้ากับเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง แต่ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติแบบไร้สาย WPABX ทำการติดต่อกับผู้ใช้ปลายทางผ่านส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ซึ่งทำหน้าที่ในการรับส่งสัญญาณกับเครื่องโทรศัพท์ลูกข่าย ดังแสดงในภาพที่ 2.4



ภาพที่ 2.4 แสดงโครงสร้างการทำงานของชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติแบบไร้สาย WPABX

2.2 โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด (Active Card Access Telephone)

โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด คือ การพัฒนาการติดต่อสื่อสารทางโทรศัพท์รูปแบบหนึ่งซึ่งนำมาใช้กับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) ให้สามารถให้บริการเลขหมายได้อย่างมีประสิทธิภาพ กล่าวคือมีการออกแบบให้มีคุณลักษณะที่สำคัญในการวิเคราะห์ข้อมูลของผู้ใช้ปลายทาง เพื่อนำไปใช้ในการสร้างเส้นทาง การติดต่อสื่อสาร (Communications Routing) ระหว่างผู้เรียก (Calling Parties) และผู้ถูกเรียก (Called Parties) ได้อย่างอัตโนมัติโดยไม่จำเป็นต้องทำการโอนสาย (Call Forward) ตามหาแต่อย่างใด นอกจากนี้ยังทำให้สามารถใช้โทรศัพท์ได้ทุกที่โดยไม่จำเป็นต้องพกเครื่องโทรศัพท์ติดตัวไว้ตลอดเวลา (ในกรณีที่เป็นเครื่องโทรศัพท์แบบ Cordless Phone)

การเรียกไปยังผู้ใช้ปลายทางจะใช้วิธีการเข้าถึงข้อมูลจากส่วนที่เรียกว่าบัตรประจำตัวแบบ อิเล็กทรอนิกส์ (Wireless Active Card) ส่งข้อมูลผ่านคลื่นวิทยุความถี่ย่าน 46 MHz. ตามมาตรฐาน FCC กำหนด ซึ่งข้อมูลดังกล่าวจะถูกส่งไปเก็บไว้ยังเครื่องโทรศัพท์ภายในห้องนั้น เมื่อย้ายไปยังห้องอื่นรหัสในห้องนั้นก็จะถูกยกเลิกโดยอัตโนมัติ รหัสซึ่งเป็นข้อมูลของผู้ใช้แต่ละคน (Individual User) จะถูกควบคุมโดยส่วนที่เป็นว่าส่วนวงจรแมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) ซึ่งจะทำหน้าที่วิเคราะห์ว่าในขณะที่ผู้ใช้อยู่ใกล้กับเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องใดมากที่สุด หากมีการเรียกเข้ามายังบัตรประจำตัวส่วนควบคุมจะทำการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียงจากผู้เรียกมายังผู้ถูกเรียกได้อย่างถูกต้อง

2.3 มาตรฐานการเชื่อมต่อของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอ็กทีฟการ์ด

การเชื่อมต่อของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอ็กทีฟการ์ดแบ่งออกเป็น 2 ลักษณะดังนี้ คือ

- การเชื่อมต่อระหว่างโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอ็กทีฟการ์ดกับคู่สายภายนอก
- การเชื่อมต่อระหว่างเครื่องโทรศัพท์ที่ปลายทางกับส่วนวงจรแม่ทริกส์สวิทช์

1. การเชื่อมต่อระหว่างโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอ็กทีฟการ์ดกับคู่สายภายนอก

คู่สายภายนอกที่มาจากชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ฯ นั้น จะเป็นสายสัญญาณ 2 เส้น รับส่งสัญญาณแบบไม่สมดุล (Unbalance) มีชื่อเรียกว่า ทิป (Tip) กับ ริง (Ring) โดยชุมสายขององค์การโทรศัพท์ฯ จะส่งไฟเลี้ยงกระแสตรง -48 โวลต์ มากับคู่สายนั้นด้วยและจะมีการส่งสัญญาณต่าง ๆ ที่ใช้ในการติดต่อกับโทรศัพท์ทั่ว ๆ ไป หรือชุมสายโทรศัพท์ที่ปลายทางตามมาตรฐานของ CCITT ดังนี้

1.1 Dial Tone เป็นสัญญาณต่อเนื่อง มีอยู่ด้วยกัน 2 แบบ คือ

- แบบสัญญาณความถี่เดียว จะมีความถี่อยู่ในช่วง 400-450 Hz.
- แบบสัญญาณความถี่ผสม กำหนดให้ไม่เกิน 3 ความถี่ โดยมีสัญญาณอย่างน้อยหนึ่งความถี่ให้อยู่ในย่าน 340-425 Hz. หรือย่าน 400-450 Hz. และให้มีความแตกต่างทางความถี่ระหว่างสัญญาณ 2 ความถี่อย่างน้อย 25 Hz. สำหรับองค์การโทรศัพท์ของประเทศไทย จะใช้สัญญาณความถี่ 400 Hz. มอดูเลตมาทับสัญญาณความถี่ 50 Hz. ได้เป็นสัญญาณเสียงที่เรียกว่า “สัญญาณแมวกรน” หรือสัญญาณ Dial Tone ซึ่งสัญญาณดังกล่าวนี้ ทางชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ฯ จะส่งมาเมื่อมีการยกแฮนด์เซตของเครื่องโทรศัพท์ เพื่อบอกให้ผู้ใช้ทราบว่าชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ฯ พร้อมที่จะรับการกดเลขหมายจากเครื่องโทรศัพท์ของผู้ใช้เพื่อทำการติดต่อไปยังเลขหมายปลายทางที่ต้องการ

1.2 Ring Back Tone เป็นสัญญาณไม่ต่อเนื่อง โดยมีจังหวะการดังและหยุดของสัญญาณดังนี้

- จังหวะดัง CCITT แนะนำไว้ในช่วง 0.67 ถึง 1.5 วินาที แต่ไม่เกิน 2.5 วินาที
- จังหวะหยุด CCITT แนะนำไว้ในช่วง 3 ถึง 5 วินาที แต่ไม่เกิน 6 วินาที

โดยสัญญาณจะมีลักษณะเป็นความถี่เดียว มีความถี่อยู่ระหว่าง 400 ถึง 450 Hz. โดยมีสัญญาณที่ยอมรับได้มีความถี่ไม่ต่ำกว่า 340 Hz. และไม่เกิน 500 Hz. องค์การโทรศัพท์ของประเทศไทยใช้สัญญาณแบบดัง 1 วินาที หยุด 3 วินาที ที่ความถี่ 400 Hz. สัญญาณ Ring Back Tone ดังกล่าวนี้ทางชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ฯ จะส่งให้เครื่องโทรศัพท์ที่เป็นฝ่ายเรียกทราบว่าเป็นสัญญาณเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ต้องการติดต่อและผู้เรียกจะได้รับสัญญาณดังกล่าวตลอดเวลาจนกว่าจะมีการยกแฮนด์เซตที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง

1.3 Ringing Signal หรือเรียกอีกอย่างหนึ่งว่าสัญญาณกระดิ่ง เป็นสัญญาณไม่ต่อเนื่อง โดยมีจังหวะการส่งและหยุดของสัญญาณเหมือนกับสัญญาณ Ring Back Tone สัญญาณที่ส่งเป็นสัญญาณกระแสสลับ (AC) 90 โวลท์ มีความถี่ประมาณ 25 Hz. สัญญาณ Ringing ดังกล่าวนี้ ชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ฯ จะส่งให้เครื่องโทรศัพท์ที่ถูกเรียก ที่วางแฮนด์เซ็ทอยู่ เพื่อกระตุ้นให้กระดิ่งของเครื่องโทรศัพท์ดังเพื่อเป็นการบอกให้ผู้ถูกเรียกทราบว่ามีการเรียกเข้ามา ให้ทำการรับสายโดยการยกแฮนด์เซ็ท

1.4 Busy Tone และ Congestion Tone เป็นสัญญาณไม่ต่อเนื่อง โดยมีจังหวะการส่งและหยุดของสัญญาณเร็วกว่า Ring Back Tone กล่าวคือ คาบเวลาของจังหวะดังรวมทั้งจังหวะหยุดอยู่ระหว่าง 300 และ 1100 มิลลิวินาที โดยมีอัตราส่วนของเวลาของจังหวะที่ดังต่อจังหวะที่หยุดอยู่ระหว่าง 0.67 และ 1.5 ของสัญญาณที่ดัง เป็นสัญญาณความถี่เดียว มีความถี่อยู่ระหว่าง 400 ถึง 450 Hz. โดยมีสัญญาณที่ยอมรับได้ไม่ต่ำกว่า 340 Hz. และไม่เกิน 500 Hz. สัญญาณ Busy Tone ดังกล่าวนี้ชุมสายโทรศัพท์ขององค์การโทรศัพท์ฯ จะส่งให้เครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียกเพื่อให้ทราบว่าเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่เรียกไปนั้น มีผู้ใช้อยู่จึงไม่สามารถติดต่อได้ ส่วนสัญญาณ Congestion Tone นั้น เป็นสัญญาณที่จะส่งให้เครื่องโทรศัพท์ของผู้เรียกให้ทราบว่า ขณะนั้นชุมสายโทรศัพท์ที่ให้บริการนั้นไม่ว่าง จึงไม่สามารถติดต่อให้ได้ ข้อแตกต่างระหว่างสัญญาณ Congestion Tone กับ Busy Tone คือ สัญญาณ Congestion Tone จะมีคาบเวลาน้อยกว่าสัญญาณ Busy Tone

1.5 DTMF (Dual Tone Multi Frequency) เป็นสัญญาณความถี่คู่ควบที่เกิดจากการกดเลขหมายที่เครื่องโทรศัพท์ของผู้ใช้ เพื่อบอกให้ชุมสายโทรศัพท์ทราบถึงหมายเลขโทรศัพท์ที่ต้องการจะติดต่อด้วยโดยหมายเลขแต่ละตัว จะถูกแทนด้วยสัญญาณความถี่ 2 ความถี่ สัญญาณที่ประกอบกันเป็นสัญญาณ DTMF นั้นแบ่งออกเป็น 2 กลุ่มได้แก่ กลุ่มความถี่ต่ำ (Low Group Frequency) และกลุ่มความถี่สูง (High Group Frequency) โดยมีการกำหนดสัญญาณความถี่ต่าง ๆ ที่ใช้แทนตัวเลขดังแสดงไว้ในภาพที่ 2.5

		Column (High Group Frequency)			
		1	ABC 2	DEF 3	A
		GHI 4	JKL 5	MNO 6	B
		PRS 7	TUV 8	WXY 9	C
		•	OPER 0	#	D
Row (Low Group Frequency)					

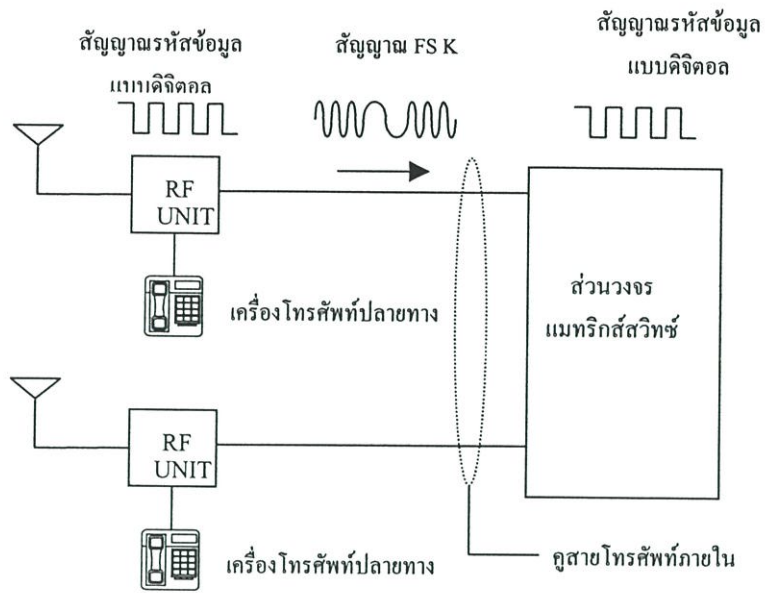
ภาพที่ 2.5 แสดงการแบ่งกลุ่มความถี่ของปุ่มกดบนเครื่องโทรศัพท์

ตารางที่ 2.1 แสดงค่าความถี่ทางแนวตั้งและแนวนอนที่เกิดจากการกดปุ่ม

หมายเลข	High Group Frequency (Hz.)	Low Group Frequency (Hz.)
1	1209	697
2	1336	697
3	1477	697
4	1209	770
5	1336	770
6	1477	770
7	1209	852
8	1336	852
9	1477	852
*	1209	941
0	1336	941
#	1477	941
A	1633	697
B	1633	770
C	1633	852
D	1633	941

2. การเชื่อมต่อระหว่างเครื่องโทรศัพท์ปลายทางกับส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์

การเชื่อมต่อระหว่างเครื่องโทรศัพท์ปลายทางและส่วนควบคุมหรือเรียกอีกชื่อหนึ่งว่า ส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) ใช้วิธีการส่งผ่านทางคู่สายโทรศัพท์ภายในที่ต่อมาจากเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX เพื่อใช้เป็นสื่อกลางของสัญญาณเสียงพูด (Speech) และสัญญาณทางโทรศัพท์ โดยที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทางนี้จะถูกต่อพ่วงอยู่กับส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ตลอดเวลา เมื่อมีการรับรหัสเข้ามาทางสายอากาศรหัสข้อมูลดังกล่าวซึ่งเป็นสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัล จะถูกทำการมอดูเลตทางความถี่ให้เป็นสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying) เพื่อให้อยู่ในย่านความถี่ที่เหมาะสมต่อการส่งผ่านคู่สายโทรศัพท์ไปยังส่วนควบคุมเพื่อทำการประมวลผลต่อไป



ภาพที่ 2.6 แสดงโครงสร้างการส่งผ่านข้อมูลไปยังส่วนวงจรแมทริกซ์สวิตช์

บทที่ 3

โครงสร้างและหลักการทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจาก แอกทีฟการ์ด

โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด (Active Card Access Telephone) เป็นการพัฒนาการติดต่อสื่อสารอีกรูปแบบหนึ่งโดยใช้บัตรประจำตัวแบบอิเล็กทรอนิกส์ (Wireless Active Card) ซึ่งมีการบรรจุรหัสประจำตัวของผู้ใช้แต่ละคนไว้ภายใน รหัสจะถูกส่งไปเก็บไว้ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) โดยใช้คลื่นวิทยุความถี่ย่าน 46 MHz. ตามมาตรฐาน FCC กำหนด ทำให้ไม่จำเป็นต้องพกพาเครื่องโทรศัพท์ติดตัวไว้ตลอดเวลา (ในกรณีเป็นเครื่องโทรศัพท์แบบ Cordless Phone) การติดต่อสื่อสารกันระหว่างคู่สายภายในและภายนอกจะติดต่อผ่านทางเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) ที่มีอยู่ จากโครงสร้างที่กล่าวมาไม่เพียงแต่จะทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX สามารถสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังผู้ใช้ได้โดยอัตโนมัติแล้ว แต่ยังเป็นการลดความผิดพลาดของการติดต่อสื่อสารอันเนื่องมาจากการไม่มีผู้รับสาย (No Reply) ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทางได้อย่างมีประสิทธิภาพ และที่สำคัญยังมีโครงสร้างการทำงาน ที่สามารถเชื่อมต่อเข้ากับระบบเดิมได้อย่างง่ายดายโดยไม่จำเป็นต้องมีการเปลี่ยนแปลงแก้ไขใด ๆ ทั้งสิ้นอีกทั้งยังมีราคาไม่แพงเมื่อเทียบกับเทคโนโลยีอื่น

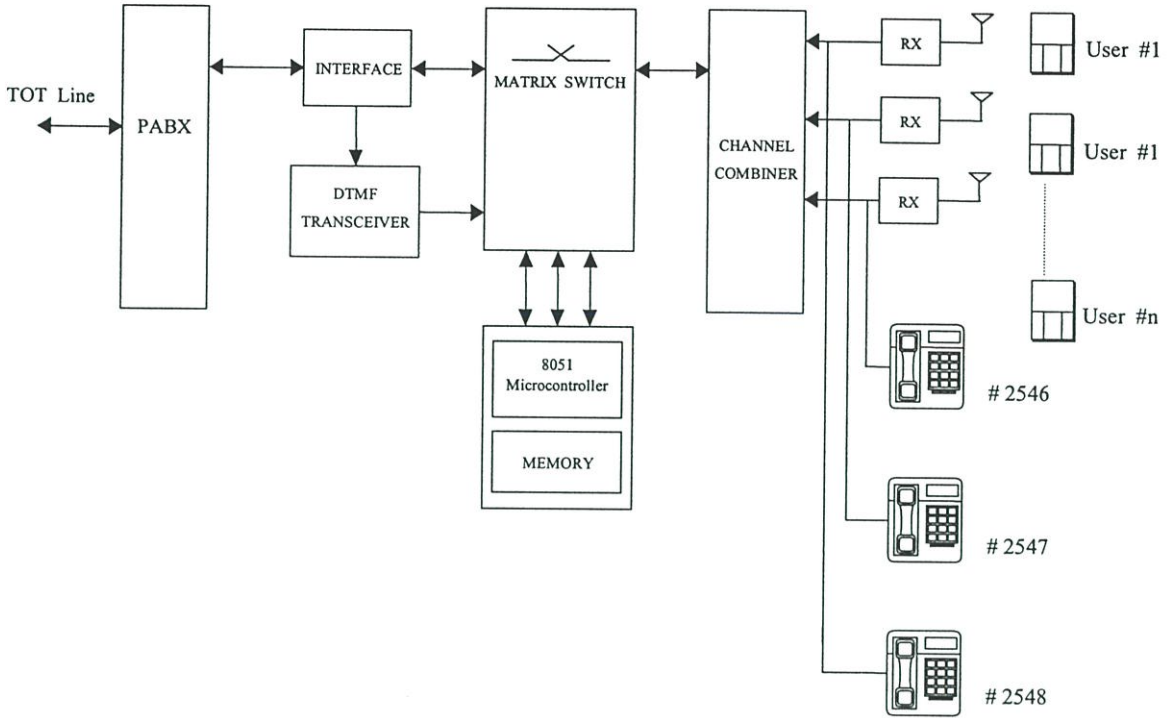
3.1 โครงสร้างของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

โครงสร้างของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ดที่ได้ทำการออกแบบขึ้นสามารถแบ่งออกได้เป็น 2 ส่วนใหญ่ ๆ คือ

1. โครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์
2. โครงสร้างทางด้านซอฟต์แวร์

1. โครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์ โครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์ของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด ประกอบด้วยส่วนต่าง ๆ ดังแสดงในภาพที่ 3.1 ดังนี้

- 1.1 ส่วนวงจรแอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card)
- 1.2 ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit)
- 1.3 ส่วนวงจรรวมช่องสัญญาณ (Channel Combiner)
- 1.4 ส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit)
- 1.5 ส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit)
- 1.6 ส่วนเชื่อมต่อกับคู่สายโทรศัพท์ (Interface)



ภาพที่ 3.1 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด

รายละเอียดของโครงสร้างทางด้านฮาร์ดแวร์ส่วนต่าง ๆ สามารถอธิบายได้ดังนี้

1. ส่วนวงจรเอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card) ส่วนวงจรเอกทีฟการ์ดคือส่วนที่เป็นบัตรประจำตัวแบบอิเล็กทรอนิกส์ใช้คลื่นวิทยุ (Radio Frequency) ในการติดต่อกับส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ ภายในบรรจุรหัสประจำตัวขนาด 8 บิตสำหรับผู้ใช้แต่ละคน พกพาไว้ในกระเป๋าเสื้อเพื่อทำหน้าที่ส่งรหัสไปเก็บไว้ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง การติดต่อสื่อสารเป็นแบบทิศทางเดียว (Simplex) ซึ่งรหัสดังกล่าวจะเป็นข้อมูลสำคัญในการตัดสินใจสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง ซึ่งทำให้ส่วนประมวลผลกลางทราบว่า ผู้ใช้อยู่ใกล้กับเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) เครื่องใดมากที่สุด

2. ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ ประกอบด้วยวงจรจูน, วงจรกรองสัญญาณ, และส่วนที่ทำหน้าที่ในการดีมอดูเลตสัญญาณ (Demodulator), ส่วนเชื่อมต่อกับคู่สายโทรศัพท์, ส่วนมอดูเลตสัญญาณ FM, ส่วนขยายสัญญาณ และส่วนควบคุมการทำงาน (Base Station Microcontroller) การติดต่อใช้คลื่นความถี่ย่าน 46-49 MHz. ตามมาตรฐาน FCC กำหนด และจัดการกับสัญญาณที่ใช้ในการติดต่อสื่อสารให้อยู่ในรูปของคลื่นวิทยุ เมื่อได้รับสัญญาณคลื่นวิทยุที่ถูกส่งมาจาก Wireless Active จะผ่านกระบวนการผสมสัญญาณจากความถี่ย่าน 46 MHz. ให้เหลือ 455 Hz จากนั้นจะทำการดีเทคให้เหลือแต่เฉพาะสัญญาณเสียง นอกจากนี้ส่วนดีมอดูเลตยังทำหน้าที่ในการดีเทคสัญญาณข้อมูลที่ถูกส่งมาอีกด้วย

เพื่อนำไปตรวจสอบความถูกต้องโดยส่วนควบคุมการทำงาน เพื่อที่จะทำการส่งให้กับส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์ในรูปของสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying)

3. ส่วนวงจรรวมช่องสัญญาณ (Channel Combiner) ส่วนวงจรรวมช่องสัญญาณ ทำหน้าที่ในการเชื่อมต่อกับส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) มากกว่า 1 ช่อง แล้วส่งข้อมูลให้กับส่วนประมวลผลกลางที่ละช่องสัญญาณ โดยเริ่มต้นรับสัญญาณจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุชุดที่ 1 จากนั้นเปลี่ยนไปรับสัญญาณจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุชุดที่ 2 จนถึงส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุชุดสุดท้ายแล้วเริ่มต้นเปลี่ยนไปรับสัญญาณจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุชุดที่ 1 ใหม่อีกครั้งสลับกันเช่นนี้เรื่อยไป

4. ส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์ (Matrix Switch Circuit) ส่วนนี้ทำหน้าที่ควบคุมการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงจากผู้เรียก (Calling Parties) ไปยังผู้ถูกเรียก (Called Parties) และทำการตรวจจับสัญญาณกระดิ่งของกลุ่มสายโทรศัพท์ที่มีการเรียกเข้ามา และทำการตีמודเลทสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying) ที่ถูกส่งมาให้กลับเป็นสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัลเพื่อให้ส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ทำการวิเคราะห์เส้นทาง (Routing) ต่อเชื่อมสัญญาณเสียง ซึ่งส่วนนี้จะถูกเชื่อมต่อเข้ากับกลุ่มสายโทรศัพท์ที่ถูกส่งมาจากเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) และส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ความถูกต้องของการติดต่อกันระหว่างเครื่องเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX และเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ขึ้นอยู่กับความแม่นยำในการวิเคราะห์ข้อมูลของส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์ ซึ่งข้อมูลทั้งหมดจะถูกเก็บไว้ในพื้นที่หน่วยความจำหลัก (Main Memory) ของระบบเพื่อใช้เป็นฐานข้อมูลในการควบคุมการทำงานของระบบทั้งหมด

5. ส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ส่วนประมวลผลการทำงานที่ควบคุมการทำงานของส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์ทั้งหมด ทำหน้าที่รับสัญญาณข้อมูลที่ถูกส่งมาจากและส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) และยังมีหน้าที่ตรวจสอบการเรียกของกลุ่มสายโทรศัพท์ และจัดการกับข้อมูลที่เก็บไว้ในหน่วยความจำหลักเพื่อส่งให้เมทริกส์สวิตซ์ทำการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง นอกจากนี้ยังทำหน้าที่ในการส่งสัญญาณควบคุมไปยังวงจรควบคุมต่าง ๆ เช่น ส่งสัญญาณควบคุมการยกหูและวางหูโทรศัพท์ ตรวจสอบสถานะของกลุ่มสายโทรศัพท์ว่าอยู่ในสถานะ “ยกหู” หรืออยู่ในสถานะ “วางหู” รวมทั้งตรวจสอบช่วงเวลาของการไม่มีผู้รับสาย (No Reply) ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง

6. ส่วนเชื่อมต่อกับกลุ่มสายโทรศัพท์ (Telephone Line Interface) ส่วนนี้ทำหน้าที่ในการเชื่อมต่อ ส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์เข้ากับกลุ่มสายโทรศัพท์ที่ต่อมาจากเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX และกลุ่มสายโทรศัพท์ที่ต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ควบคุมการทำงานโดยส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ส่วนเชื่อมต่อกับกลุ่มสายโทรศัพท์นี้จะ

เปลี่ยนแปลงเส้นทางได้ 2 เส้นทางคือ เชื่อมต่อไปยังส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) และเชื่อมต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber)

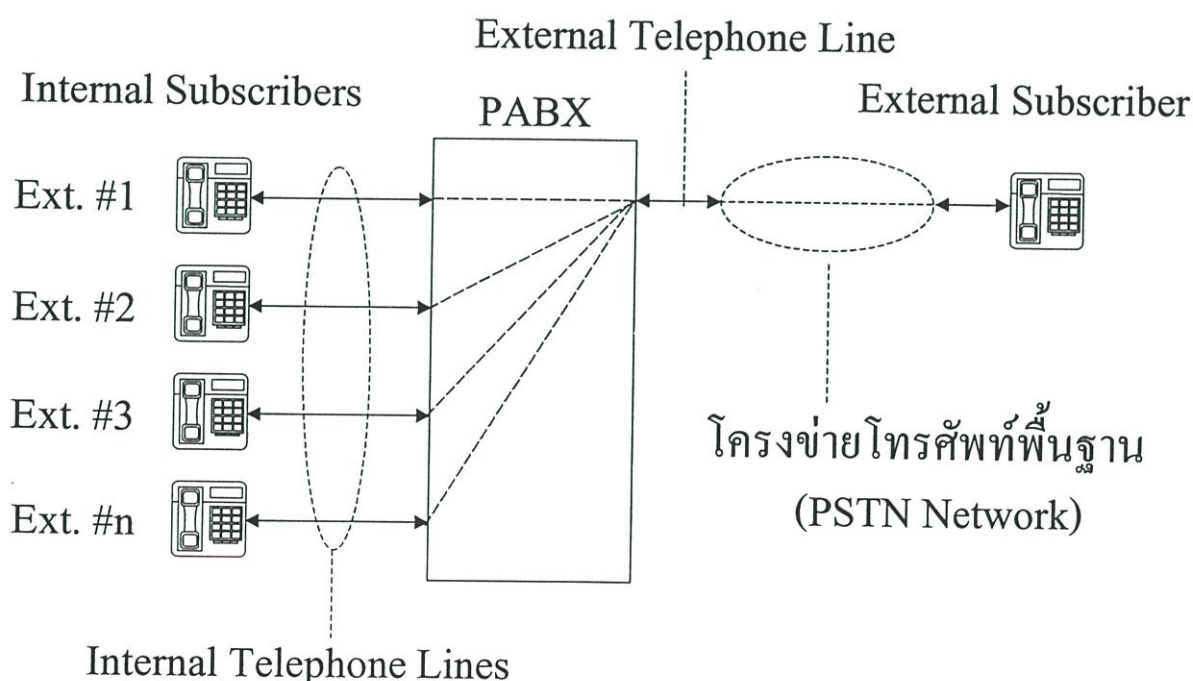
การทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด

การทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด จะถูกควบคุมโดยส่วนประมวลผลกลางซึ่งบรรจุโปรแกรมการควบคุมการทำงานไว้ในหน่วยความจำโปรแกรม สามารถแบ่งลักษณะการทำงานได้ 2 ลักษณะ คือ

1. การเรียกเข้ามาจากภายนอก
2. การเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยกัน
3. การเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางออกไปยังคู่สายภายนอก

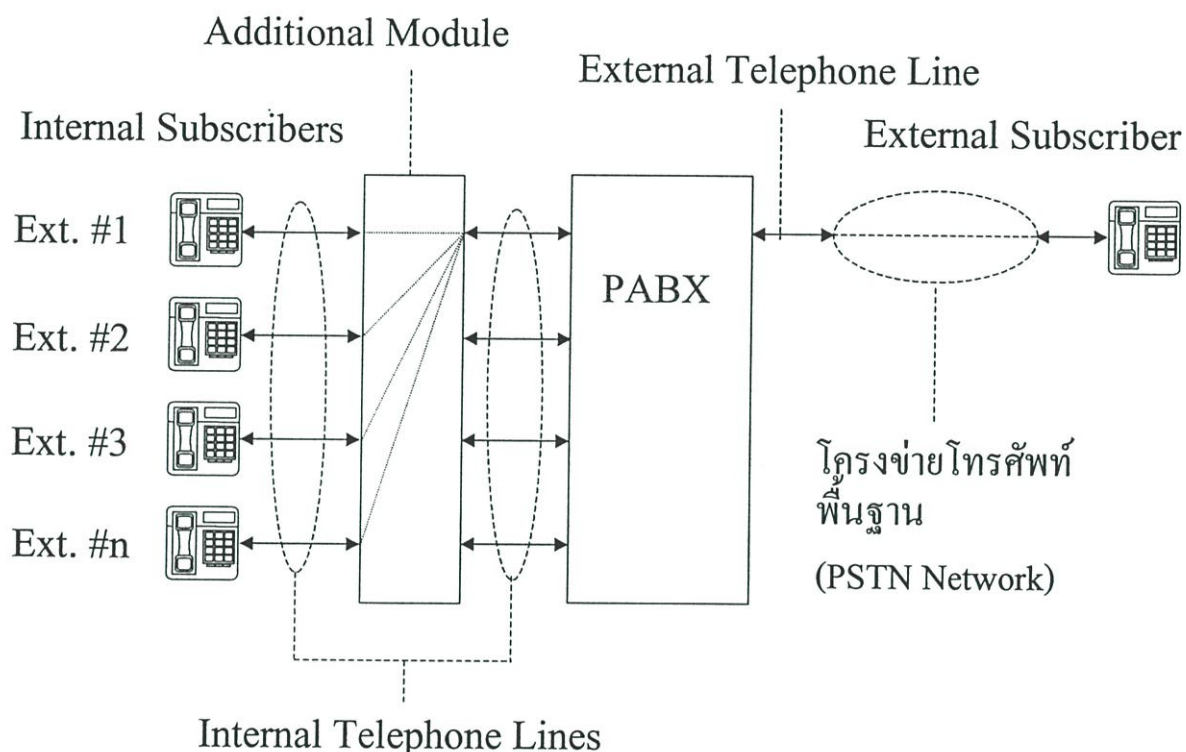
รายละเอียดการทำงานสามารถอธิบายได้ดังนี้

1. การเรียกเข้ามาจากภายนอก การเรียกเข้ามาจากภายนอกเริ่มต้นจากคู่สายภายนอกเรียกเข้ามายังเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX จากนั้นผู้เรียกจะต้องทำการระบุเลขหมายภายในที่ต้องการติดต่อเพื่อให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX ต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ที่ต้องการ ในกรณีนี้ส่วนประมวลผลกลางจะคอยตรวจจับสัญญาณกระดิ่งและทำการตรวจสอบดูว่ามีการรับสายที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ระบุภายในช่วงเวลาที่กำหนดไว้หรือไม่ หากมีการรับสายมายังเครื่อง



ภาพที่ 3.2 แสดงการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงระหว่าง PABX และ เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง

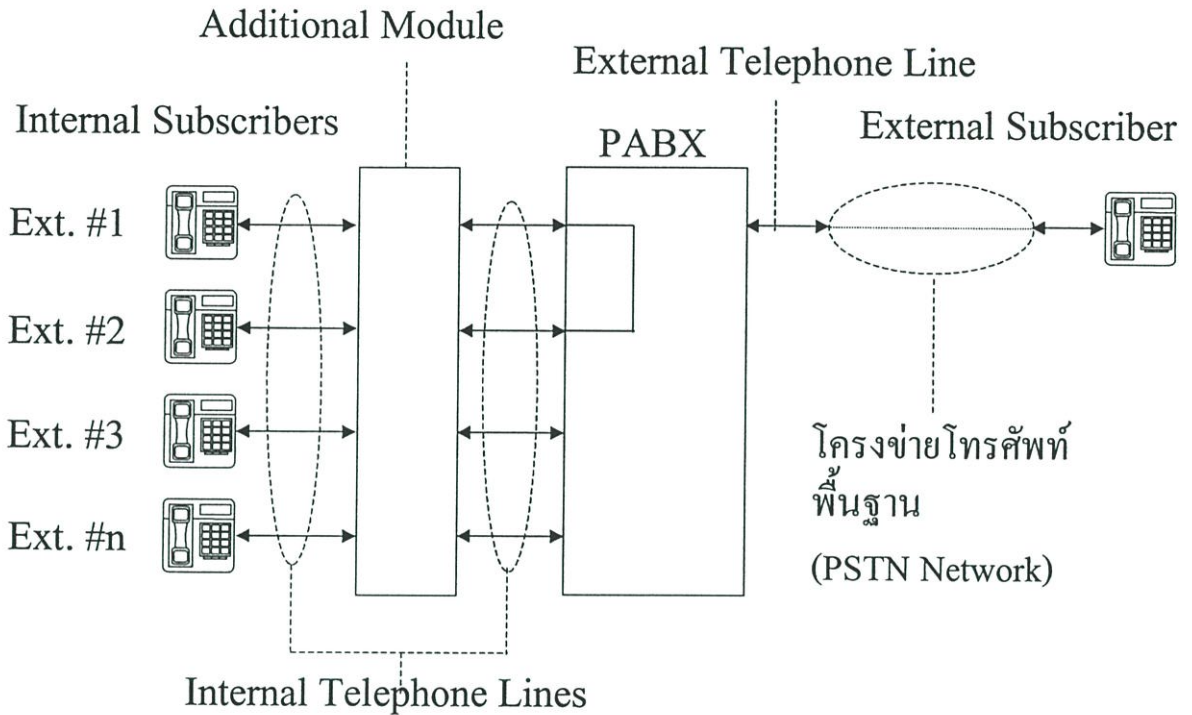
ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX ก็จะทำการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียกทันที แต่หากไม่มีการรับสายภายในช่วงเวลาที่กำหนดไว้ส่วนประมวลผลกลางจะสั่งให้ส่วนเชื่อมต่อกับคู่สายโทรศัพท์เปลี่ยนเส้นทางไปยังส่วนวงจรแม่ทริกส์สวิตช์ และสั่งให้ทำการยกหูภายในคู่สายโทรศัพท์ หลังจากนั้นจะอ่านข้อมูลออกมาจากหน่วยความจำหลักแล้ววิเคราะห์หาเส้นทางที่ถูกต้องเพื่อใช้ในการกำหนดให้แม่ทริกส์สวิตช์สร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่อยู่ใกล้กับผู้ใช้มากที่สุด



ภาพที่ 3.3 แสดงการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงเมื่อมีการเรียกเข้ามาจากภายนอก

2. การเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยกัน การเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยกัน เริ่มต้นจากเมื่อมีการยกหูโทรศัพท์ให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX จะปล่อยสัญญาณ Dial Tone ออกมาเพื่อให้ผู้ใช้ระบุหมายเลขภายในที่ต้องการติดต่อ จากนั้นให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX จะทำการตรวจสอบเลขหมายที่ระบุว่าเป็นการเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยกันเองหรือเป็นการเรียกไปยังคู่สายภายนอก หากเป็นการเรียกไปยังคู่สายภายใน PABX ก็จะทำการส่งสัญญาณกระดิ่งเรียกไปยังหมายเลขที่ต้องการ หากมีการรับสายที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง PABX ก็จะทำการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงให้ทันที หากไม่มีการรับสายภายในช่วงเวลาที่กำหนด ส่วนประมวลผลกลางจะสั่งให้มีการยกหูและเริ่มต้นอ่านข้อมูลที่ถูกเก็บไว้

ในหน่วยความจำหลักเพื่อที่จะทำการวิเคราะห์ถึงเส้นทาง (Routing) ที่ถูกต้องทันที จากนั้นก็จะสั่งให้ส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) สร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่อยู่ใกล้กับผู้ใช้มากที่สุด



ภาพที่ 3.4 แสดงการเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยกัน

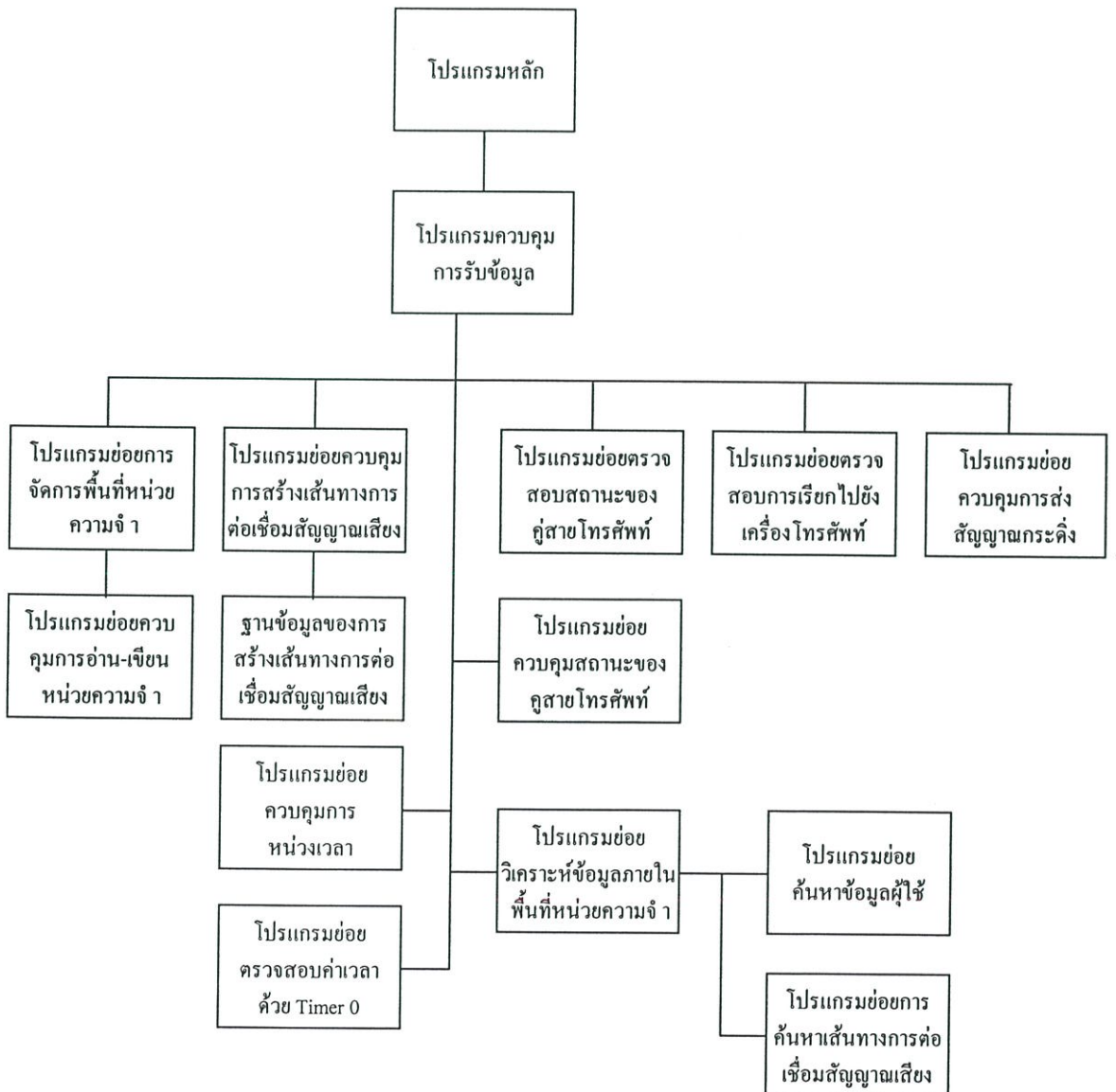
3. การเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางออกไปยังคู่สายภายนอก การเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ออกไปยังคู่สายภายนอกจะมีลักษณะการทำงานเช่นเดียวกับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) ทั่วไป กล่าวคือเมื่อมีการขहुโทรศัพท์ PABX จะปล่อยสัญญาณ Dial Tone ออกมาเพื่อให้ผู้ใช้ระบุหมายเลขที่ต้องการซึ่ง PABX จะทำการตรวจสอบว่าเป็นการเรียกไปยังคู่สายภายในหรือเป็นการเรียกไปยังคู่สายภายนอก หากเป็นการเรียกไปยังคู่สายภายนอก วงจรเชื่อมต่อกับคู่สายภายนอกของ PABX จะเชื่อมต่อเข้ากับคู่สายขององค์การโทรศัพท์และเลขหมายที่ผู้ใช้ต้องการติดต่อจะถูกส่งไปยังชุมสายโทรศัพท์ภายนอกขององค์การโทรศัพท์ทันที

3.2 โครงสร้างทางด้านซอฟต์แวร์

การทำงานของโปรแกรมของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

โครงสร้างการทำงานทางด้านซอฟต์แวร์ของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ดแบ่งเป็นส่วนหลักที่สำคัญ ดังแสดงในภาพที่ 3.5 โดยขึ้นอยู่กับเงื่อนไขต่าง ๆ ที่เกิดขึ้นตามสถานะการทำงานของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด รายละเอียดสามารถอธิบายได้ดังนี้

1. โปรแกรมหลัก โปรแกรมหลักคือส่วนของโปรแกรมที่ทำหน้าที่ในการกำหนดค่าเริ่มต้นให้กับระบบทั้งหมด รวมทั้งทำการ Initial สถานะต่าง ๆ ของโปรแกรมควบคุม เช่น การกำหนดค่าเริ่มต้นให้กับพื้นที่หน่วยความจำ, การกำหนดค่า Timer, การกำหนดค่า Baud Rate สำหรับการรับ-ส่งข้อมูลแบบอนุกรม, การกำหนดค่าเริ่มต้นให้กับโปรแกรมย่อยที่ทำหน้าที่เกี่ยวกับการควบคุมการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงหรือควบคุมการเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์ เป็นต้น



ภาพที่ 3.5 แสดงโครงสร้างทางด้านซอฟต์แวร์ของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

2. โปรแกรมควบคุมการรับข้อมูล โปรแกรมควบคุมการรับข้อมูลจะทำหน้าที่ในการควบคุมการรับข้อมูลที่ถูกส่งมาจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ ซึ่งสัญญาณที่เข้ามาจะถูกดีมอดูเลทโดยวงจร FSK Demodulator ผ่านเข้ามาทางวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner) ซึ่งวงจรรวมสัญญาณจะถูกควบคุมการทำงานโดยการกำหนดข้อมูลที่ใช้ในการเลือกรับสัญญาณจากคู่สายโทรศัพท์คู่สายที่ 1-4 และทำการตรวจสอบว่ามีข้อมูลเข้ามาหรือไม่ก่อนที่จะบันทึกลงหน่วยความจำ

3. โปรแกรมย่อยการจัดการพื้นที่หน่วยความจำ โปรแกรมในส่วนนี้ทำหน้าที่ในการจัดสรรพื้นที่หน่วยความจำทั้งหมดเพื่อการจัดเก็บข้อมูลซึ่งจะทำการแบ่งพื้นที่หน่วยความจำออกเป็น 4 ส่วนคือ พื้นที่ใช้งานทั่วไป, Buffer A, Buffer B และ Buffer C ในแต่ละพื้นที่ดังกล่าวจะมีการกำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ชัดเจน ซึ่งพื้นที่หน่วยความจำในส่วนที่เป็น Buffer นั้นจะถูกสร้างขึ้นให้มีการจัดเก็บข้อมูลแบบวนรอบ หมายความว่าโปรแกรมจะทำการตรวจสอบก่อนเสมอว่าบัฟเฟอร์ว่างหรือไม่แล้วจึงทำการเขียนข้อมูลลงไป ข้อมูลที่อยู่ในพื้นที่หน่วยความจำแต่ละส่วนจะถูกนำมาวิเคราะห์และ Update อยู่ตลอดเวลา

4. โปรแกรมย่อยควบคุมการอ่าน-เขียนหน่วยความจำ โปรแกรมในส่วนนี้ทำหน้าที่ในการอ่าน-เขียนข้อมูลกับพื้นที่หน่วยความจำในทุก ๆ ส่วน ไม่ว่าจะเป็นการจัดเก็บข้อมูลหรือการดึงเอาข้อมูลที่ต้องการออกมาเพื่อนำไปวิเคราะห์ ดังนั้นสถานะการทำงานที่เกิดขึ้นของฮาร์ดแวร์จะถูกบันทึกทุกอย่างเอาไว้เพื่อตรวจสอบว่าตรงตามเงื่อนไขการทำงานหรือไม่ นอกจากนี้โปรแกรมส่วนนี้ยังมีหน้าที่หลักในการนำเอาฐานข้อมูลที่ถูกจัดเตรียมไว้ส่งให้กับโปรแกรมควบคุมการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียง

5. โปรแกรมย่อยควบคุมการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียง โปรแกรมส่วนนี้ทำหน้าที่ควบคุมให้ส่วนวงจรเมทริกส์สวิตช์ทำการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียงระหว่างเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX และส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ให้เป็นไปอย่างถูกต้องตามสถานะการทำงานที่เกิดขึ้นของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด โดยอาศัยข้อมูลที่จัดเตรียมไว้มาเป็นตัวกำหนดค่าแอดเดรสให้กับวงจรเมทริกส์สวิตช์ และจัดการกับสถานะการเชื่อมต่อทั้งหมดที่เกิดขึ้นให้คงไว้จนกว่าจะมีการเปลี่ยนแปลงเงื่อนไขเข้ามาใหม่ซึ่งโปรแกรมในส่วนนี้ก็จะมีการเปลี่ยนแปลงการกำหนดค่าแอดเดรสตามเงื่อนไขที่เกิดขึ้นอยู่ตลอดเวลา

6. ฐานข้อมูลของการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียง ฐานข้อมูลเหล่านี้คือข้อมูลที่ใช้ในการกำหนดค่า Address ให้กับส่วนที่ทำหน้าที่ในการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียงของส่วนวงจรเมทริกส์สวิตช์ ซึ่งประกอบด้วยเส้นทางต่าง ๆ ตั้งแต่ line X0 ถึง X7 และ line Y0 ถึง Y7 ของทั้งทางด้านอินพุตและเอาต์พุต โดยข้อมูลเหล่านี้จะถูกส่งไปให้กับโปรแกรมย่อยที่ทำหน้าที่ในการควบคุมการสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียง ตามสถานะการเรียกที่เกิดขึ้น

7. **โปรแกรมย่อยควบคุมสถานะของกลุ่มสายโทรศัพท์** โปรแกรมในส่วนนี้จะทำหน้าที่ส่งสัญญาณควบคุมให้วงจรควบคุมสถานะของกลุ่มสายโทรศัพท์และเพื่อทำให้เกิดการเปลี่ยนแปลงเส้นทางการเรียกและติดต่อสื่อสารกันระหว่างเครื่องชุมสายโทรศัพท์ PABX และเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง รวมทั้งเป็นส่วนที่จะทำให้ PABX ต่อเชื่อมสัญญาณเสียงมายังส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์ได้อย่างถูกต้อง ซึ่งทำได้โดยการควบคุมให้เกิดการยกหูในกลุ่มสายโทรศัพท์โดยไม่จำเป็นต้องทำการยกหูจริงที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง สถานะนี้จะเกิดขึ้นภายหลังจากที่ไม่มีกรรับสาย (No Reply) ในช่วงเวลาที่กำหนด

8. **โปรแกรมย่อยตรวจสอบสถานะของกลุ่มสายโทรศัพท์** โปรแกรมในส่วนนี้จะทำการตรวจสอบว่ากลุ่มสายโทรศัพท์มีสถานะการใช้งานเป็นอย่างไร และตรวจสอบว่ากลุ่มสายใดบ้างกำลังถูกใช้งานหรือไม่อย่างไร เพื่อแจ้งให้กับส่วนประมวลผลกลางใช้สร้างเงื่อนไขให้มีการเปลี่ยนแปลงการทำงานไปยังโปรแกรมที่ให้บริการอื่น ๆ ได้อย่างถูกต้อง กล่าวคือเมื่อเส้นทางการติดต่อสื่อสารมีการเปลี่ยนแปลงเส้นทางการเกิดขึ้นและการติดต่อสื่อสารในเส้นทางดังกล่าวจบสิ้นลง โปรแกรมในส่วนนี้จะต้องสั่งให้วงจรควบคุมสถานะของกลุ่มสายโทรศัพท์กลับไปมีสถานะเริ่มต้น (Initial Condition) ทันที เพื่อให้สามารถรองรับการใช้งานกลุ่มสายโทรศัพท์ได้ต่อไป

9. **โปรแกรมย่อยตรวจสอบการเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์** โปรแกรมในส่วนนี้จะทำการตรวจสอบว่ากลุ่มสายใดมีการเรียกเข้ามาและมีการรับสายที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ภายในช่วงเวลาที่กำหนดหรือไม่ ซึ่งใช้วิธีการนับจำนวนสัญญาณกระดิ่ง จากนั้นส่งค่าให้กับส่วนประมวลผลกลางโดยควบคุมให้มีการอ่านค่าจากพอร์ทอินพุทของ 8255 (รายละเอียดเกี่ยวกับอินพุท-เอาต์พุทพอร์ทได้กล่าวไว้ในหัวข้อ “การออกแบบส่วนประมวลผลกลาง”) ซึ่งโปรแกรมนี้จะเริ่มต้นทำงานทันทีภายหลังจากที่โปรแกรมควบคุมการรับข้อมูลสิ้นสุดลง 1 รอบ ดังนั้นโปรแกรมทั้งสองส่วนที่กล่าวถึงนี้จึงมีทำงานอยู่ในส่วนของโปรแกรมหลักอยู่ตลอดเวลา โดยหากไม่มีการเปลี่ยนแปลงเงื่อนไขเริ่มต้นของการทำงาน โปรแกรมหลักก็จะควบคุมให้มีการตอบสนองการบริการเฉพาะจากโปรแกรมทั้งสองส่วนนี้เท่านั้น

10. **โปรแกรมย่อยวิเคราะห์ข้อมูลภายในพื้นที่หน่วยความจำ** โปรแกรมย่อยนี้ทำหน้าที่ในการวิเคราะห์ข้อมูลที่ถูกเก็บไว้ในพื้นที่หน่วยความจำ กล่าวคือจะทำการอ่านข้อมูลที่อยู่ใน Buffer A และ Buffer B ออกมาแล้วทำการรวมข้อมูลทั้งสองชุดดังกล่าวเข้าด้วยกันเป็นข้อมูลหลักที่จะเก็บไว้ในพื้นที่หน่วยความจำหลักซึ่งก็คือ Buffer C การตีความหมายข้อมูลหลักที่ถูกเก็บไว้ทำได้ดังนี้คือ 4 บิตบนจะหมายถึงข้อมูลของผู้ใช้ที่ถูกส่งมาจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) และ 4 บิตล่างจะหมายถึงข้อมูลที่บอกให้ทราบว่าต้องทำการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) เครื่องใด

11. โปรแกรมย่อยค้นหาข้อมูลผู้ใช้ คือส่วนของโปรแกรมที่ทำหน้าที่ค้นหาข้อมูลของผู้ใช้ที่ต้องการติดต่อ ซึ่งถูกเก็บไว้ในพื้นที่หน่วยความจำหลัก (Buffer C) โดยจะเริ่มต้นอ่านค่าข้อมูลภายในหน่วยความจำตั้งแต่ Address เริ่มต้น ไปจนถึง Address สิ้นสุด เมื่อพบค่าที่ต้องการก็จะทำการส่งผ่านไปยังโปรแกรมย่อยที่ทำหน้าที่ค้นหาเส้นทางต่อการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงต่อไป

12. โปรแกรมย่อยการค้นหาเส้นทางต่อการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง โปรแกรมย่อยส่วนนี้จะทำหน้าที่ในการอ่านค่าข้อมูลในพื้นที่หน่วยความจำหลักโดยจะอ่านเฉพาะ 4 บิตล่างเท่านั้นซึ่งเป็นข้อมูลที่จะบอกให้ทราบว่าต้องทำการสร้างเส้นทางต่อการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องใด โดยจะทำการกำหนดค่าผลลัพธ์ขึ้นมา 1 ชุด จากนั้นจะส่งค่าเหล่านี้ไปให้กับโปรแกรมย่อยที่ทำหน้าที่ในการสร้างเส้นทางต่อการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงต่อไป

13. โปรแกรมย่อยควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่ง โปรแกรมส่วนนี้จะทำการควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่งเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ต้องการ โดยจะรอให้ส่วนควบคุม (Central Processing Unit) สามารถวิเคราะห์ถึงเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ต้องการติดต่อได้เสียก่อน จากนั้นโปรแกรมย่อยควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่งจะทำการส่งสัญญาณกระดิ่งเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องนั้นทันที และเมื่อมีการรับสายเกิดขึ้น โปรแกรมย่อยส่วนนี้จะสั่งให้หยุดทำการส่งสัญญาณกระดิ่งทันที

14. โปรแกรมย่อยตรวจสอบค่าเวลาด้วย Timer 0 โปรแกรมย่อยส่วนนี้จะทำการตรวจสอบค่าเวลาที่เกิดจากการอินเตอร์รัพท์ของภายในของ Timer 0 ว่าตรงกับค่าที่กำหนดไว้หรือไม่ ถ้าค่าเวลาตรงกันก็จะสั่งให้มีการอ่านค่าข้อมูลที่ถูกเก็บไว้ใน Buffer A และ Buffer B ออกมาแล้วทำการวิเคราะห์ได้เป็นข้อมูลหลักเก็บไว้ใน Buffer C ต่อไป การกำหนดค่าเวลาด้วย Timer 0 นี้เนื่องมาจากความจำเป็นที่จะต้องบังคับให้โปรแกรมหยุดการทำงานที่โปรแกรมหลัก ซึ่งกำหนดให้รับข้อมูลเข้ามาอยู่ตลอดเวลา หากไม่มีการคิวเตอร์รัพท์การทำงานดังกล่าวข้อมูลที่ถูกเก็บไว้ในพื้นที่หน่วยความจำจะไม่ถูกนำมาประมวลผลและทำให้โปรแกรมเกิดการหยุดชะงักได้

15. โปรแกรมย่อยควบคุมการหน่วงเวลา โปรแกรมย่อยในส่วนนี้จะทำหน้าที่ในการกำหนดค่าการหน่วงเวลาค่าต่าง ๆ เพื่อนำไปใช้ในการควบคุมการทำงานของโปรแกรมทุก ๆ ส่วน เพื่อให้มีการทำงานที่สอดคล้องกัน เช่น การกำหนดค่าข้อมูลให้กับโปรแกรมย่อย, การรับข้อมูลที่ถูกส่งมาจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ, การควบคุมการทำงานของฮาร์ดแวร์ให้สอดคล้องกับโปรแกรมควบคุมการทำงาน เป็นต้น

บทที่ 4

การออกแบบโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

การออกแบบโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด มีการออกแบบให้มีลักษณะเป็นโมดูลเพื่อให้ง่ายต่อการติดตั้งเพิ่มเติมเข้ากับส่วนที่เป็นเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ (Private Automatic Branch Exchange) ที่มีอยู่ และยังคงทำให้คุณสมบัติการใช้งานต่าง ๆ ของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX ที่มีอยู่ยังคงคุณสมบัติเหมือนเดิมทุกประการ หากแต่การออกแบบโมดูลเพิ่มเติมเข้าไปทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX สามารถสร้างเส้นทางเชื่อมต่อสัญญาณเสียงระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก (Calling and Called Parties) ได้อย่างอัตโนมัติโดยไม่จำเป็นต้องใช้การโอนสายตามหาผู้ใช้ปลายทางแต่อย่างใด

นอกจากนี้การออกแบบยังต้องคำนึงถึงมาตรฐานที่องค์การโทรศัพท์กำหนดไว้ เพื่อป้องกันความผิดพลาดที่อาจจะเกิดขึ้น และเพื่อทำให้การเชื่อมต่อโมดูลที่ได้ทำการออกแบบขึ้นเข้ากับระบบเดิมได้อย่างไม่มีปัญหา สามารถเป็นเครื่องต้นแบบที่ทำงานได้อย่างถูกต้องรวมทั้งนำไปสู่การพัฒนาในเชิงอุตสาหกรรมเพื่อเป็นรากฐานต่อการพัฒนาประเทศ

4.1 การออกแบบโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

การออกแบบโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ดแบ่งออกเป็นการออกแบบทางด้านฮาร์ดแวร์และการออกแบบทางด้านซอฟต์แวร์ ดังจะได้อธิบายในรายละเอียดต่อไปนี้

1. การออกแบบทางด้านฮาร์ดแวร์ ประกอบด้วยส่วนสำคัญ 3 ส่วนคือ
 - 1.1 ส่วนวงจรแอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card)
 - 1.2 ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit)
 - 1.3 ส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit)

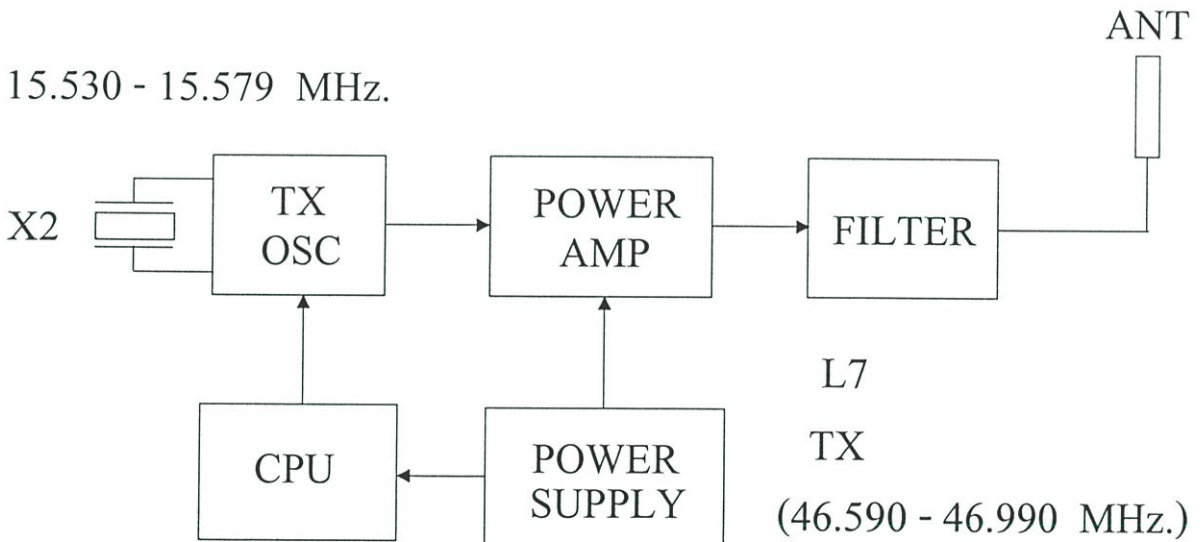
ดังรายละเอียดการออกแบบที่จะได้กล่าวถึงต่อไปนี้

1.1 การออกแบบส่วนวงจรแอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card)

วงจรส่วนแอกทีฟการ์ด ที่ได้ทำการออกแบบขึ้น คือบัตรประจำตัวแบบอิเล็กทรอนิกส์ (Wireless Active Card) เพื่อให้ผู้ใช้พกพาไว้ในกระเป๋าเสื้อ เมื่อผู้ใช้เข้าไปอยู่ในห้องใครห้สจะถูกส่งออกไปเก็บไว้ยังเครื่องโทรศัพท์ในห้องนั้น และเมื่อผู้ใช้ไปอีกห้องหนึ่งก็จะทำการยกเลิกรหัสในห้องเดิมแล้วย้ายไปเก็บไว้ที่เครื่องโทรศัพท์ในห้องใหม่ รหัสที่บรรจุอยู่ในบัตรอิเล็กทรอนิกส์คือรหัสข้อมูลขนาด 8 บิต ซึ่งกำหนดให้เป็นรหัสประจำตัวของผู้ใช้แต่ละคนแตกต่างกัน รวมทั้งสามารถเปลี่ยนแปลงแก้ไขรหัสได้ตามต้องการ

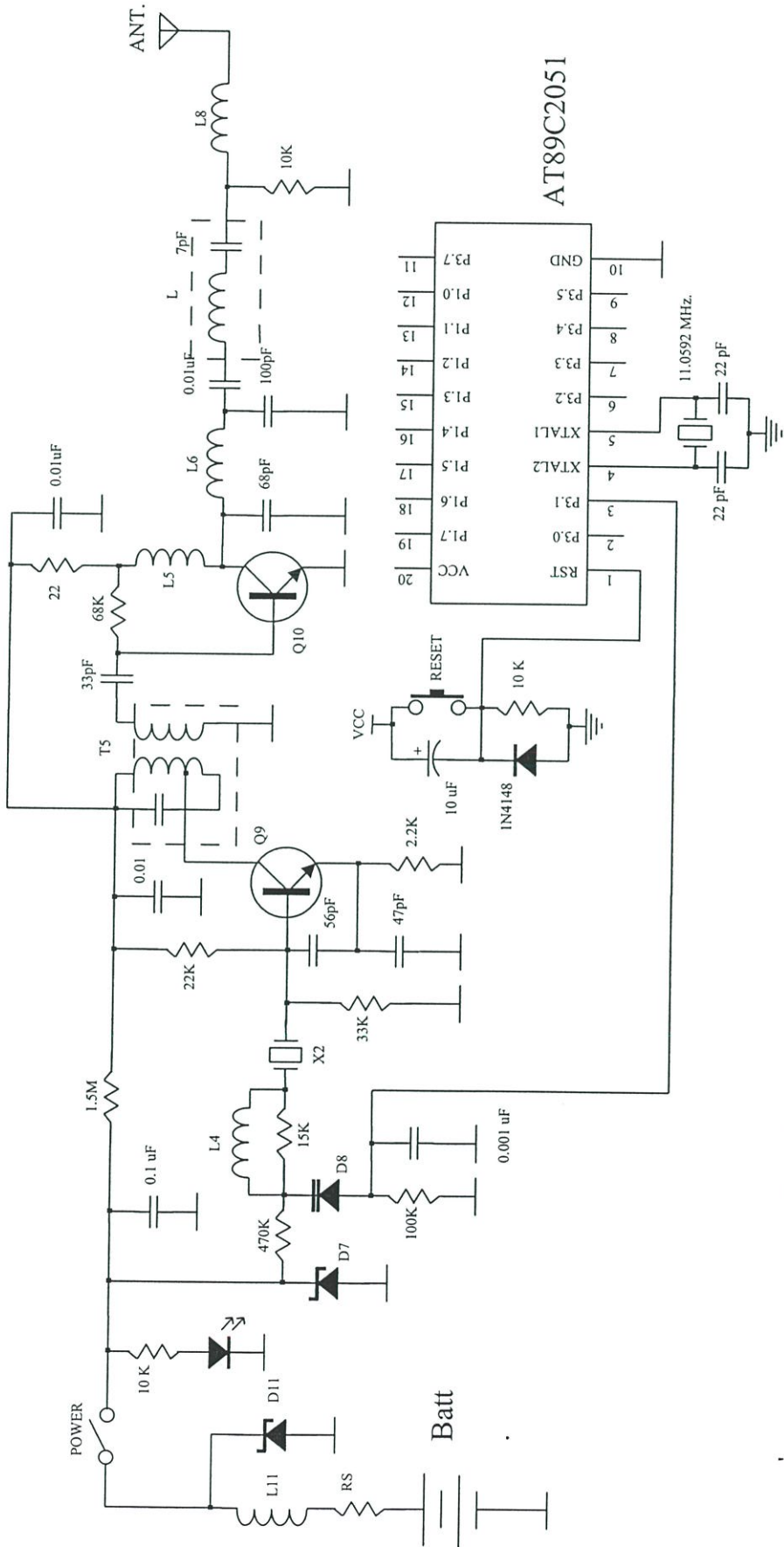
Wireless Active Card นี้ประกอบด้วยส่วนสำคัญ 3 ส่วนคือ ส่วนควบคุมการทำงาน, ส่วนกำเนิดสัญญาณคลื่นวิทยุ และแหล่งจ่ายพลังงาน บล็อกไดอะแกรมดังแสดงในภาพที่ 4.1

1.1.1 การออกแบบส่วนควบคุมการทำงาน (Control Unit) ส่วนควบคุมการทำงานทำหน้าที่กำหนดรหัสประจำตัวของผู้ใช้รวมทั้งควบคุมการส่งรหัสซึ่งจะทำการส่งรหัสออกไปทุก ๆ 5 วินาที ในรูปของคลื่นวิทยุช่วง 46-49 MHz. ตามมาตรฐาน FCC กำหนด โดยการใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์ขนาดเล็กเบอร์ AT89C2051 ซึ่งเป็นไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล MCS-51 แบบแฟรช ภายในประกอบด้วยหน่วยความจำโปรแกรมขนาด 2 กิโลไบต์ และหน่วยความจำข้อมูลขนาด 128 ไบต์ ส่งผลให้ไม่จำเป็นต้องใช้หน่วยความจำภายนอกสำหรับบรรจุ โปรแกรมควบคุมการทำงานแต่อย่างใด ซึ่งเป็นไปตามแนวคิดในการออกแบบที่ต้องการให้ส่วนที่เป็นแบตเตอรี่ทรานซิสต์มีขนาดเล็กมากที่สุด เพื่อความสะดวกในการพกพาที่สร้างขึ้นจากไมโครคอนโทรลเลอร์ จะถูกส่งออกมาทางขา 3 โดยสัญญาณ 1 ชุดประกอบด้วยข้อมูลอนุกรมขนาด 8 บิต



ภาพที่ 4.1 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของส่วนแอกทีฟการ์ด

1.1.2 การออกแบบส่วนกำเนิดสัญญาณคลื่นวิทยุ (Oscillator) ส่วนนี้ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณคลื่นพาห์แล้วทำการผสมสัญญาณคลื่นพาห์ที่สร้างขึ้นเข้ากับสัญญาณข้อมูลที่ถูกส่งมาจากส่วนควบคุมการทำงานได้เป็นสัญญาณคลื่นวิทยุในย่าน 46 MHz. วงจรดังแสดงในภาพที่ 4.2 ประกอบด้วย Q9 ซึ่งทำหน้าที่เป็นออสซิลเลเตอร์ (Oscillator) กำเนิดความถี่คลื่นพาห์และมีคริสตัล X2 เป็นตัวควบคุมความถี่ สัญญาณข้อมูลถูกป้อนเข้ามาทาง D8 ซึ่งเป็นวาร์เรเตอร์ไดโอด ทำให้เกิดความเปลี่ยนแปลงทางด้านความถี่ของออสซิลเลเตอร์ตามสัญญาณข้อมูลจากนั้นส่งไปยัง Q10 ซึ่งทำหน้าที่เป็นวงจรขยายสัญญาณ (Power Amplifier) เพื่อให้สัญญาณให้มีความแรงเพียงพอ



ภาพที่ 4.2 แสดงวงจรส่วนแอกทีฟการ์ด

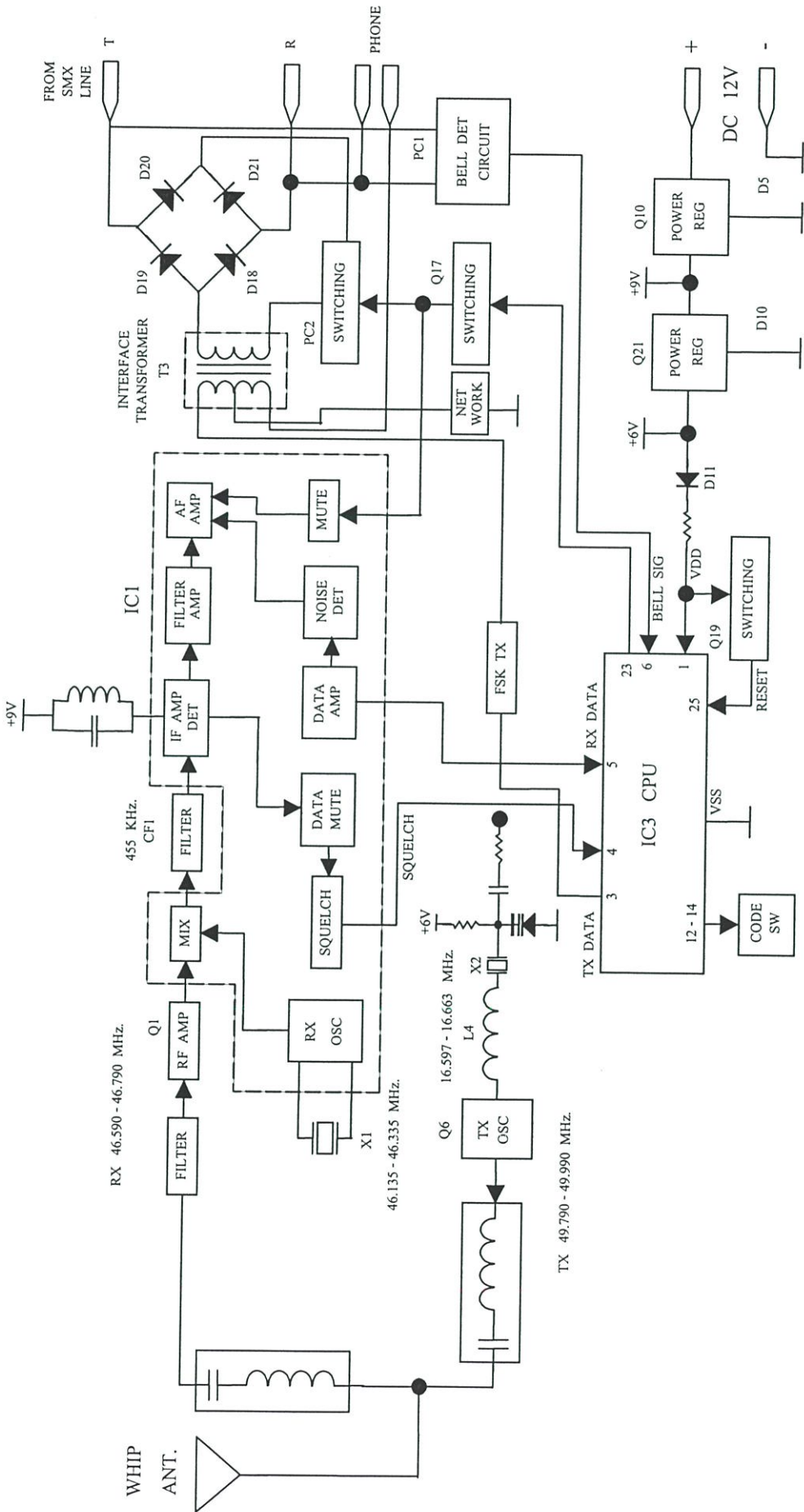
1.1.3 แหล่งจ่ายพลังงาน (Power Supply)

การออกแบบแหล่งจ่ายพลังงานใช้เบตเตอรี่ 12 โวลต์ ขนาดเล็กโดยมีไอซีเรกูเลเตอร์เบอร์ 78L05 เป็นส่วนควบคุมแรงดันไฟตรงให้คงที่ที่ระดับ 5 โวลต์ ป้อนสู่ส่วนควบคุมการทำงานและส่วนกำเนิดสัญญาณคลื่นวิทยุ

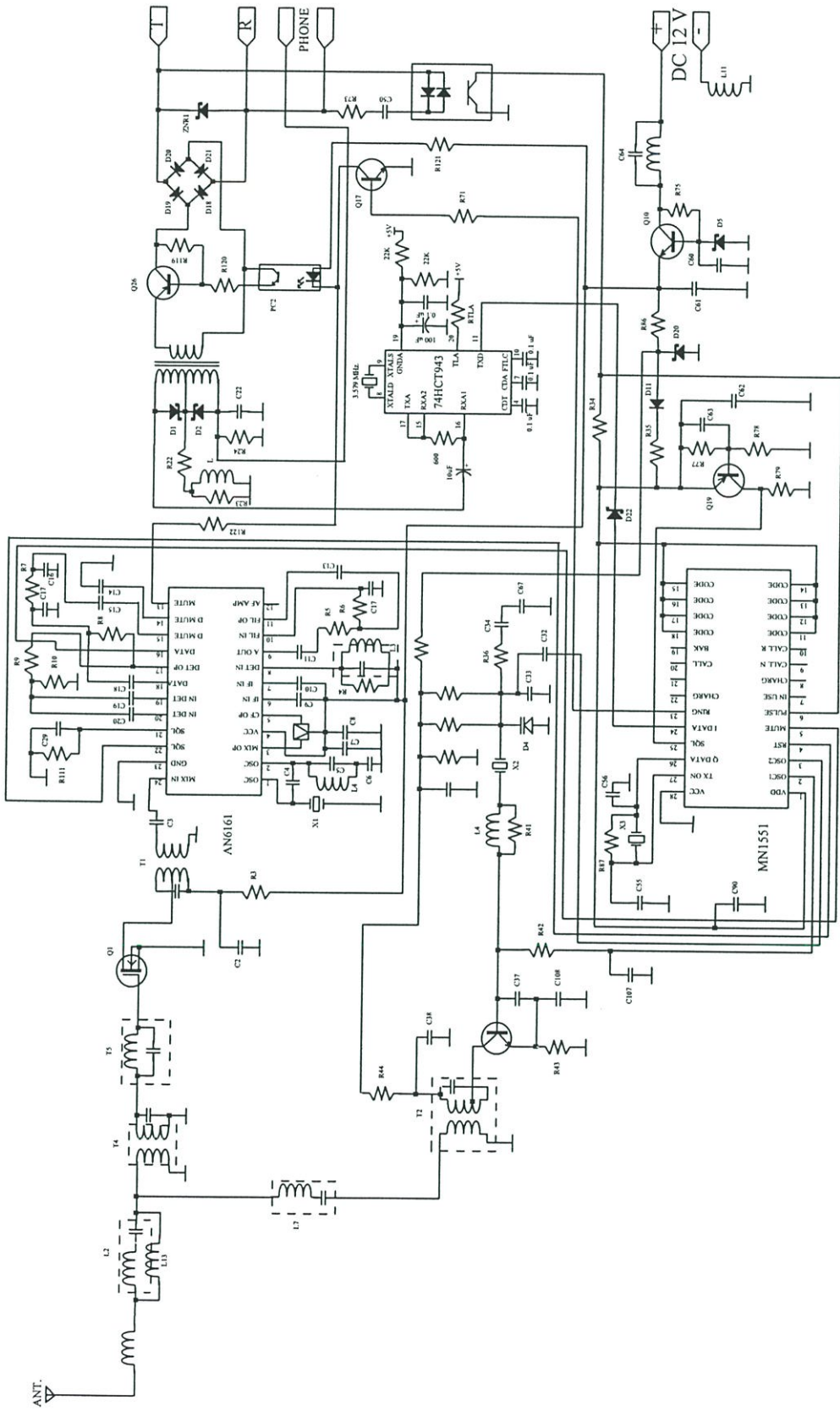
1.2 การออกแบบส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit)

วงจรส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ทำหน้าที่ในการรับสัญญาณคลื่นวิทยุย่านความถี่ 46 MHz. ที่ถูกส่งมาจากบัตรประจำตัวแบบอัติเถกทรอนิกส์ (Wireless Active Card) แล้วทำการถอดรหัสข้อมูลออกมาเพื่อที่จะทำการส่งผ่านไปยังส่วนวงจรเมทริกส์สวิทช์ต่อไป โดยที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) จะต่ออยู่กับส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุนี้ บล็อกโคอะแกรมของส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ ดังแสดงในภาพที่ 14

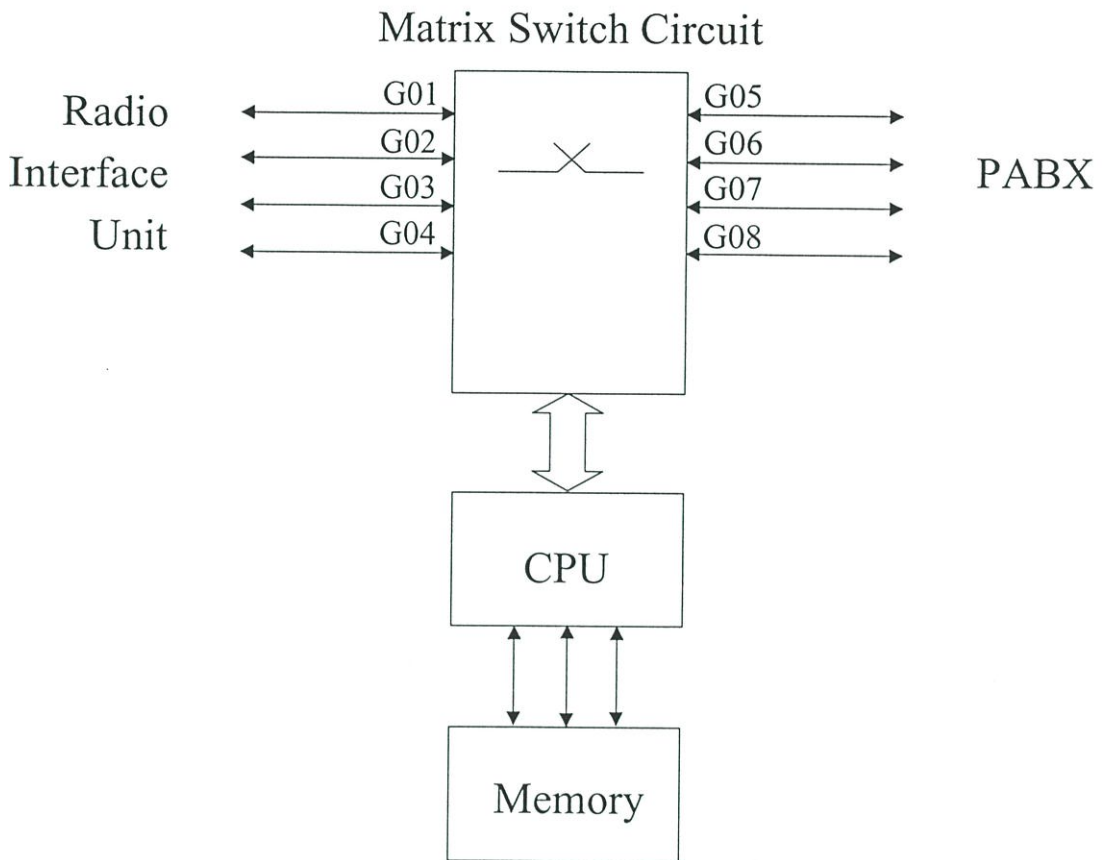
ในสภาวะปรกติการใช้งานเครื่องโทรศัพท์ปลายทางสามารถทำได้ทั้งการรับสายเรียกเข้าและโทรออกหรือใช้เรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องอื่นได้เหมือนกับเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ต่ออยู่กับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) หากแต่เมื่อมีการรับสัญญาณคลื่นวิทยุผ่านเข้ามาทางสายอากาศผ่านวงจรกรองสัญญาณและวงจรจูนมายังไอซีเบอร์ AN6161 ซึ่งเป็นไอซีดีมอดูเลต ทำหน้าที่ผสมสัญญาณย่านความถี่ 46 MHz. ให้อยู่ในย่านความถี่ 455 Hz แล้วทำการดีเทคให้เหลือแต่สัญญาณเสียง ในกรณีนี้นำเอาเฉพาะสัญญาณข้อมูลที่ดีเทคได้ ซึ่งเป็นสัญญาณข้อมูลแบบดิจิตอลส่งไปยังไอซีเบอร์ 74HCT943 ซึ่งจะทำการแปลงสัญญาณข้อมูลแบบดิจิตอลให้กลายเป็นสัญญาณอนาล็อกแบบ FSK (Frequency Shift Keying) ส่งไปส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์ T3 ซึ่งเป็น Matching Transformer โดยที่ส่วนอินเตอร์เฟสกับคู่สายโทรศัพท์จะมีการต่อเชื่อมเข้ากับคู่สายโทรศัพท์ที่ต่อเมื่อไอซี Base Station Microcontroller เบอร์ MN1551 ได้รับรหัสถูกต้องจะส่งสัญญาณไปสั่งให้ทรานซิสเตอร์ Q17 นำกระแสส่งผลให้ PC2 ซึ่งเป็นไอซีเชื่อมโยงทางแสงเกิดการนำกระแส ทำให้ทรานซิสเตอร์ Q26 ทำงานต่อเชื่อมวงจรเข้ากับคู่สายโทรศัพท์ เรียกสภาวะนี้ว่าสภาวะ "ยกหู" ส่วน PC1 เป็นไอซีเชื่อมโยงทางแสงสำหรับตรวจจับสัญญาณกระดิ่งเพื่อบอกให้ไอซี Base Station Microcontroller เบอร์ MN1551 ทราบว่ามีการเรียกเข้ามา วงจรดังแสดงในภาพที่ 4.4



ภาพที่ 4.3 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานบางส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ



ภาพที่ 4.4 แสดงวงจรส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ



ภาพที่ 4.5 แสดงบล็อกไดอะแกรมการทำงานของส่วนวงจรแมทริกส์สวิตช์

1.3 การออกแบบส่วนวงจรแมทริกส์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit)

ส่วนวงจรแมทริกส์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) เป็นส่วนที่ทำหน้าที่สร้างเส้นทางการต่อเชื่อม (Communications Routing) สัญญาณเสียงระหว่างผู้เรียกและผู้ถูกเรียก (Calling and Called Parties) ซึ่งโครงสร้างและการทำงานมีความสำคัญมาก โดยแบ่งเป็น 3 ประเภทใหญ่ ๆ สำหรับวงจรเสียงพูด (Voice Circuit) ซึ่งก็คือ local (line-to-line) switch, transit (tandem) switch, และ call distributin หน้าที่ของแมทริกส์สวิตช์ส่วนใหญ่ทำการกำหนดเส้นทางการต่อเชื่อมระหว่างเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) กับส่วนกลางหรือระหว่างเครื่องโทรศัพท์ปลายทางของ PABX (Private Automatic Branch Exchange) ซึ่งการต่อเชื่อมเหล่านี้จำเป็นต้องมีการกำหนดเส้นทางของแมทริกส์สวิตช์โดยตลอดจากการเรียกต้นทางไปยังปลายทางที่ต้องการ และในแต่ละเส้นทางจะต้องสามารถเปลี่ยนแปลงไปยังเส้นทางอื่นทุก ๆ เส้นทางภายในของแมทริกส์สวิตช์ได้ ดังแสดงให้เห็นบล็อกไดอะแกรมในภาพที่ 16 แมทริกส์สวิตช์แบบนี้บางครั้งสามารถเรียกได้ว่าเป็นเหมือนกับ line switch ซึ่งการที่แมทริกส์สวิตช์สามารถสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมนั้น ทำได้โดยการกำหนดแอดเดรสข้อมูลจากส่วนประมวลผลหลัก (Central Processing Unit) ซึ่งข้อมูล

ดังกล่าวจะถูกบรรจุไว้ในหน่วยความจำข้อมูลหลัก (Data Memory) ของระบบ โดยที่ฐานข้อมูล (Data base) ดังกล่าวจะถูกนำมาใช้ในการกำหนดให้วงจรเมทริกซ์สวิตซ์ทำการ Mark เส้นทาง (Routing) จาก X0-X7 ไปยัง Y0-Y7 ที่ต้องการ การออกแบบประกอบด้วยส่วนต่าง ๆ ดังต่อไปนี้

- การออกแบบส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit Design)
- การออกแบบวงจรเมทริกซ์สวิตซ์ (Matrix Switch Circuit Design)
- การออกแบบส่วนดีมอดูเลตสัญญาณ FSK (FSK Demodulator Design)
- การออกแบบส่วนวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner Design)
- การออกแบบส่วนตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง (Ring Detector Design)
- การออกแบบส่วนตรวจจับและควบคุมการยกหูวางหู (On-Off Hook Control and Detector Designs)

1.3.1 การออกแบบส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit Design)

การออกแบบส่วนประมวลผลหลักของระบบแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ

1. การออกแบบส่วนควบคุมและจัดการข้อมูล (Control Unit and Data Management)
2. ส่วนอินพุท-เอาต์พุทพอร์ท (Input/Output Port)

1. การออกแบบส่วนควบคุมและจัดการข้อมูล (Control Unit and Data Management)

การออกแบบใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ AT89C55 ซึ่งเป็นไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล MCS-51 แบบแฟรชเมมโมรี่ ซึ่งมีหน่วยความจำข้อมูลภายในขนาด 256 ไบต์ และหน่วยความจำโปรแกรมอยู่ภายในขนาด 20 กิโลไบต์ สำหรับบรรจุโปรแกรม (Code) ควบคุมการทำงานเพื่อทำหน้าที่ที่ควบคุมการทำงานของระบบทั้งหมดและจัดการกับข้อมูลต่าง ๆ ที่ถูกส่งมาจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ไอซีเบอร์ 74LS373 ทำหน้าที่เป็นส่วนแลทข้อมูลและแอดเดรสจาก CPU ให้กับไอซีเบอร์ 6264 ซึ่งเป็นหน่วยความจำข้อมูลภายนอก (External RAM) ขนาด 8 กิโลไบต์ ภายในมีการแบ่งพื้นที่หน่วยความจำออกเป็น 4 ส่วนคือ พื้นที่สำหรับใช้งานทั่วไป, Buffer A, Buffer B, และ Buffer C ส่วนไอซีเบอร์ 74LS138 ทำหน้าที่เป็น Decoder เพื่อถอดรหัสตำแหน่งของหน่วยความจำข้อมูล ซึ่งกำหนดให้มีแอดเดรสอยู่ในช่วง 02000H-03FFFH นอกจากนี้ยังถอดรหัสตำแหน่งแอดเดรสให้กับไอซีเบอร์ 82C55 ทั้ง 3 ตัวซึ่งจะได้กล่าวถึงรายละเอียดในหัวข้อถัดไป ไอซีเบอร์ 74LS153 ทำหน้าที่เลือกช่องรับสัญญาณจำนวน 4 channel ออกไปยังช่องสัญญาณเอาต์พุท 1 channel ซึ่งทำหน้าที่เป็น Channel Combiner และยังเป็นตัวกำหนดค่า DTI Number ให้กับข้อมูล สำหรับในส่วนของไอซีเบอร์ DS1232 จะทำหน้าที่ในการตรวจสอบสถานะการทำงานของ CPU กล่าวคือในสภาวะปกติ CPU จะส่งพัลส์แบบต่อเนื่อง

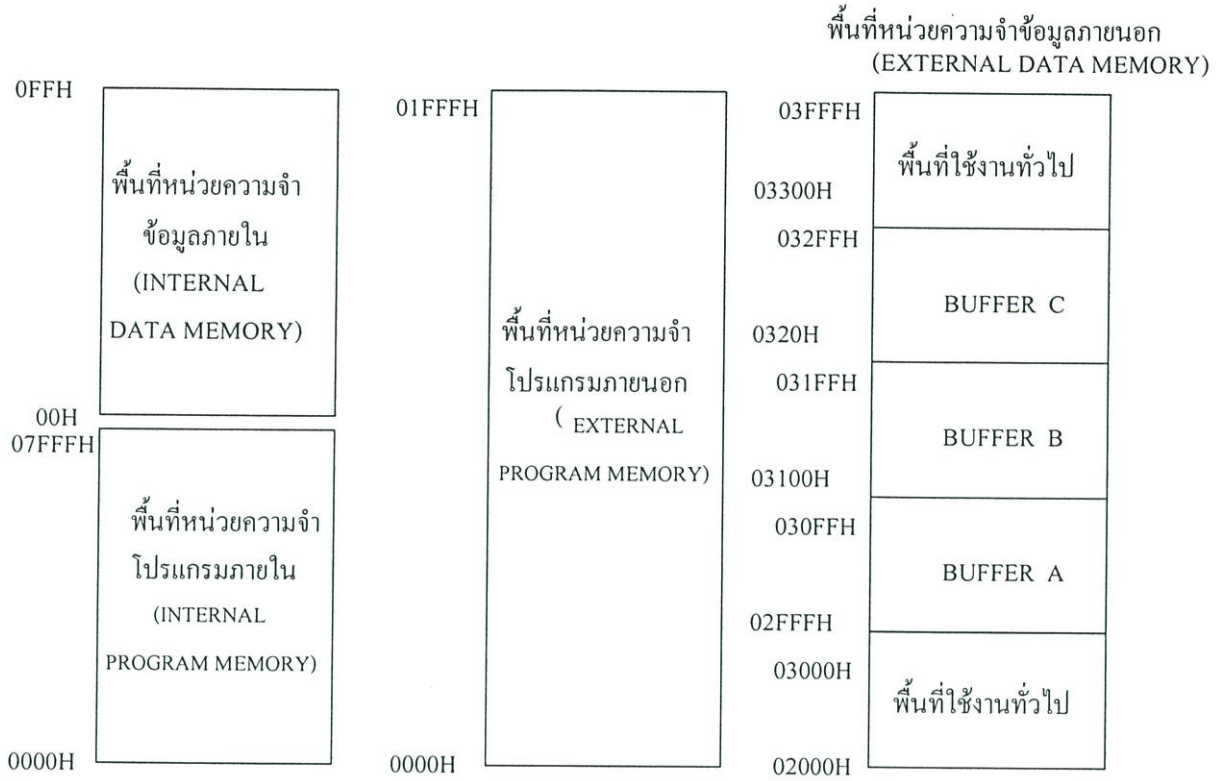
ออกมาทาง ALE (ขา 31) ตลอดเวลา แต่เมื่อใดก็ตามที่ CPU เกิดการผิดพลาดจนหยุดทำงานอันเนื่องมาจากสาเหตุใดก็ตาม ถ้าหากภายในช่วงเวลา 600 Millisecond ยังไม่มีการส่งพัลส์ออกมาทาง ALE จะทำให้ DS1232 ส่งสัญญาณไป RESET ซีพียูให้เริ่มต้นการทำงานใหม่ที่ หรือทำการกดสวิทช์ RESET หากต้องการให้ซีพียูเริ่มต้นทำงานใหม่ที่

การจัดการพื้นที่หน่วยความจำของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอสซีฟการ์ด

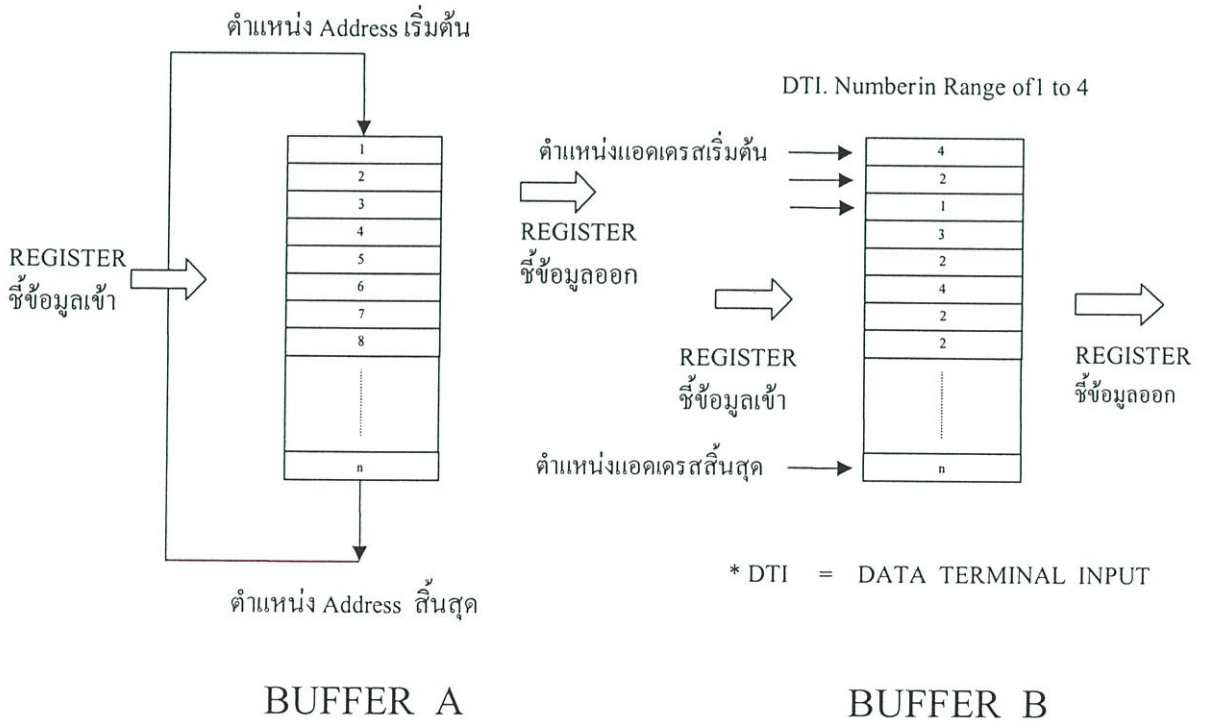
โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอสซีฟการ์ดแบ่งออกเป็น 2 ประเภทใหญ่ ๆ คือหน่วยความจำภายใน (Internal Memory) และหน่วยความจำภายนอก (External Memory)

โดยที่หน่วยความจำภายในแบ่งออกเป็นหน่วยความจำโปรแกรมสำหรับเก็บโปรแกรมควบคุมการทำงานทั้งหมดซึ่งมีขนาด 20 กิโลไบต์มีแอดเดรสอยู่ในช่วง 0000H – 07FFFH และหน่วยความจำข้อมูลขนาด 256 ไบต์ โดยมีแอดเดรสเริ่มต้นตั้งแต่ 00H – 0FFH สำหรับเก็บข้อมูลชั่วคราวที่เกิดจากการทำงานของโปรแกรมควบคุมและยังใช้ทำเป็น Registers สำหรับกำหนดค่าต่าง ๆ ให้กับโปรแกรม นอกยังใช้ทำเป็นแฟลก (Flag) ข้อมูลเพื่อกำหนดสถานะการทำงานต่าง ๆ ให้เป็นไปตามขั้นตอนที่กำหนด

สำหรับหน่วยความจำภายนอกประกอบด้วยหน่วยความจำโปรแกรมและหน่วยความจำข้อมูลเช่นเดียวกับการแบ่งหน่วยความจำข้อมูลภายใน กล่าวคือหน่วยความจำโปรแกรมภายนอก (External Program Memory) หรือเรียกอีกอย่างหนึ่งว่า ROM (Read Only Memory) เป็นหน่วยความจำที่สามารถอ่านได้อย่างเดียวใช้สำหรับเก็บโปรแกรมควบคุมการทำงานทั้งหมดซึ่งมีขนาด 8 กิโลไบต์ โดยมีตำแหน่งแอดเดรสเริ่มต้นตั้งแต่ 0000H – 01FFFH ส่วนหน่วยความจำข้อมูล (External Data Memory) หรือเรียกอีกอย่างหนึ่งว่า RAM (Random Access Memory) เป็นหน่วยความจำที่สามารถทำการอ่านเขียนข้อมูลได้ซึ่งมีขนาด 8 กิโลไบต์ โดยมีแอดเดรสเริ่มต้นตั้งแต่ 02000H – 03FFFH รวมทั้งแบ่งออกเป็นพื้นที่ใช้งานทั่วไปและพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลชั่วคราวคือ Buffer A, Buffer B และ Buffer C ดังแสดงในภาพที่ 4.6

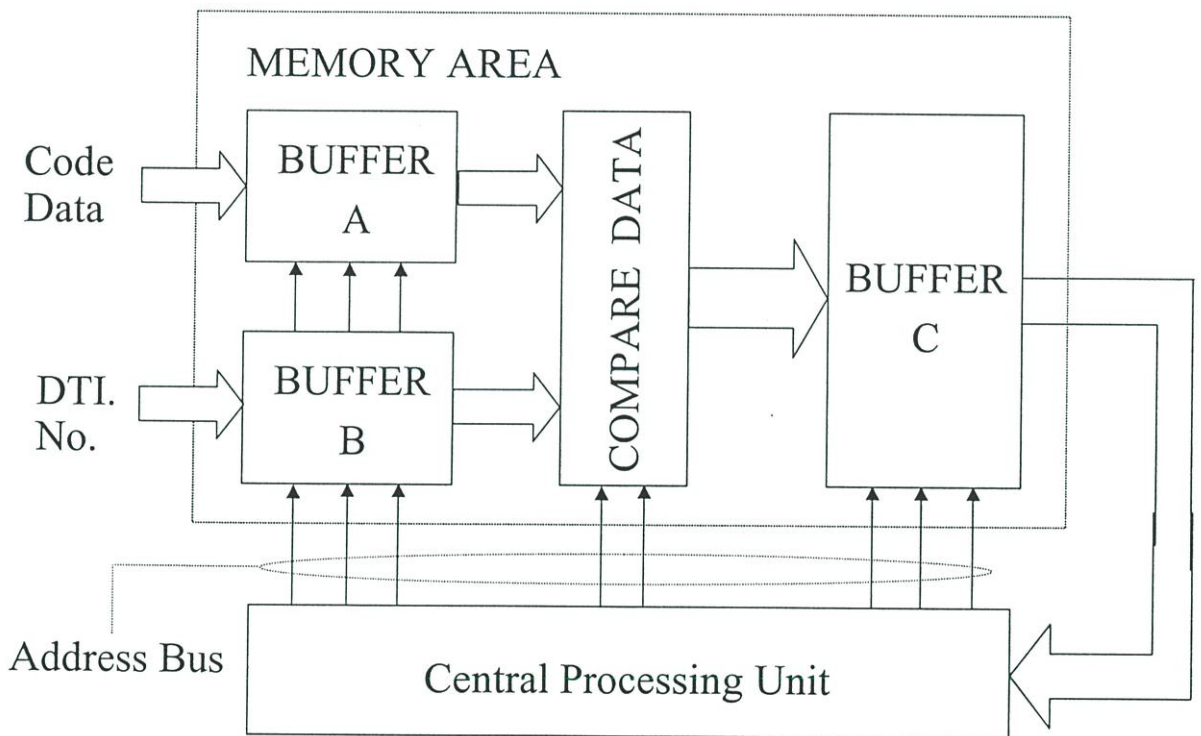


ภาพที่ 4.6 แสดงการแบ่งพื้นที่หน่วยความจำของส่วนควบคุม



ภาพที่ 4.7 แสดงการสร้างบัฟเฟอร์แบบวนรอบสำหรับการเก็บข้อมูลลงในพื้นที่หน่วยความจำ

รูปแบบการเก็บข้อมูลลงในพื้นที่ของหน่วยความจำคือ ทำได้โดยการสร้างบัฟเฟอร์แบบวนรอบ และสร้าง Index Register ขนาด 16 บิต เพื่อให้ทำหน้าที่ในการชี้ตำแหน่งแอดเดรสของหน่วยความจำภายนอกทำให้สามารถอ่าน-เขียนหน่วยความจำได้อย่างถูกต้อง ซึ่งบัฟเฟอร์ของแต่ละพื้นที่หน่วยความจำจะมี Index Register ที่เป็นอิสระจากกันทั้งการอ่านข้อมูลและการเขียนข้อมูลลงหน่วยความจำ นอกจากนี้ยังมีการตรวจสอบข้อมูลในบัฟเฟอร์อยู่ตลอดเวลาก่อนที่จะมีการอ่าน-เขียนหน่วยความจำแต่ละครั้ง เมื่อข้อมูลถูกอ่านออกไปจะทำการ Clear บัฟเฟอร์ในตำแหน่งนั้นทันทีทำให้สามารถใช้หน่วยความจำได้อย่างมีประสิทธิภาพ ดังแสดงในภาพที่ 4.7



ภาพที่ 4.8 แสดงการจัดการข้อมูลภายในพื้นที่หน่วยความจำ

2. การออกแบบส่วนอินพุต-เอาต์พุตพอร์ท (Input/Output Port)

การออกแบบส่วนที่เป็นอินพุต-เอาต์พุตพอร์ทใช้ไอซีเบอร์ 82C55 ซึ่งประกอบด้วยพอร์ทขนาด 8 บิตจำนวน 3 พอร์ทคือ พอร์ท A, พอร์ท B และ พอร์ท C โดยที่แต่ละพอร์ทสามารถโปรแกรมให้ทำงานเป็นอินพุตพอร์ทหรือเอาต์พุตพอร์ท การรับส่งข้อมูลกับซีพียูกระทำผ่านทางขา D0-D7 (Data Bus) ขา /RD, /WR เป็นสัญญาณควบคุมการอ่าน/เขียนข้อมูลระหว่างซีพียูและ 82C55 ส่วนขา A0, A1 ใช้สำหรับการเลือกว่าต้องการติดต่อกับพอร์ท A, พอร์ท B, พอร์ท C

หรือคอนโทรลพอร์ตการรับส่งข้อมูลกับส่วนต่าง ๆ และการส่งสัญญาณควบคุมไปยังส่วนต่าง ๆ จะต้องผ่านอุปกรณ์ที่เรียกอินพุท-เอาต์พุทพอร์ตนี้ทั้งหมด ในการออกแบบใช้ 8255 ทั้งหมด 3 ตัว ซึ่งแต่ละตัวมีรายละเอียดของแต่ละพอร์ตบิตดังต่อไปนี้

8255 ตัวที่ 1

Port A กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0C000H มีรายละเอียดบิตใช้งานดังต่อไปนี้

P1A-0	P1A-1	P1A-2	P1A-3	P1A-4	P1A-5	P1A-6	P1A-7
AX0	AX1	AX2	AY0	AY1	AY2	DATA	STB

AX0 - AX2 คือ Address Line Input สำหรับ AX0-AX2

AY0 - AY2 คือ Address Line Input สำหรับ AY0-AY2

DATA คือ ขา DATA ใช้สำหรับการกำหนดให้มีหรือไม่มี การเลือกสวิทช์

STB คือ STROBE ใช้สำหรับควบคุมการแลท 6 บิตแอดเดรสเข้ามายังสวิทช์

Port B กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0C001H มีรายละเอียดบิตใช้งานดังต่อไปนี้

P1B-0	P1B-1	P1B-2	P1B-3	P1B-4	P1B-5	P1B-6	P1B-7
AX0	AX1	AX2	AY0	AY1	AY2	DATA	STB

AX0-AX2 คือ Address Line Input สำหรับ AX0-AX2

AY0-AY2 คือ Address Line Input สำหรับ AY0-AY2

DATA คือ ขา DATA ใช้สำหรับการกำหนดให้มีหรือไม่มี การเลือกสวิทช์

STB คือ STROBE ใช้สำหรับควบคุมการแลท 6 บิตแอดเดรสเข้ามายังสวิทช์

Port C กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0C002H มีรายละเอียดบิตใช้งานดังต่อไปนี้

PIC-0	PIC-1	PIC-2	PIC-3	PIC-4	PIC-5	PIC-6	PIC-7
LINE1 _RING	LINE2 _RING	LINE3 _RING	LINE4 _RING	NC	STB_G	SCN_A	SCN_B

ที่ 1	LINE1_RING	คือ OUTPUT ของวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่งสำหรับคู่สายโทรศัพท์
ที่ 2	LINE2_RING	คือ OUTPUT ของวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่งสำหรับคู่สายโทรศัพท์
ที่ 3	LINE3_RING	คือ OUTPUT ของวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่งสำหรับคู่สายโทรศัพท์
ที่ 4	LINE4_RING	คือ OUTPUT ของวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่งสำหรับคู่สายโทรศัพท์
	NC	คือ ไม่มีการต่อใช้งาน
	STB_G Selector	คือ STROBE สำหรับการ Enable การเลือก Data Input ของ Data Selector
	SCN_A	คือ Select Input A ของ Data Selector
	SCN_B	คือ Select Input B ของ Data Selector

8255 ตัวที่ 2

Port A กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0E000H มีรายละเอียดบิตใช้งานดังต่อไปนี้

P2A-0	P2A-1	P2A-2	P2A-3	P2A-4	P2A-5	P2A-6	P2A-7
MR1	AE1	MR2	AE2	MR3	AE3	MR4	AE4

MR1	คือ Master Reset Input ของแมทริกส์สวิตช์ตัวที่ 1 สำหรับควบคุมการปิดสวิตช์ทั้งหมด
AE1	คือ Address Enable ของแมทริกส์สวิตช์ตัวที่ 1 สำหรับควบคุมการการเลขแอดเดรสเพื่อกำหนดให้มีการ Mark ตำแหน่ง X-Y ที่ต้องการ
MR2	คือ Master Reset Input ของแมทริกส์สวิตช์ตัวที่ 2 สำหรับควบคุมการปิดสวิตช์ทั้งหมด
AE2	คือ Address Enable ของแมทริกส์สวิตช์ตัวที่ 2 สำหรับควบคุมการการเลขแอดเดรสเพื่อกำหนดให้มีการ Mark ตำแหน่ง X-Y ที่ต้องการ
MR3	คือ Master Reset Input ของแมทริกส์สวิตช์ตัวที่ 3 สำหรับควบคุมการปิดสวิตช์ทั้งหมด

- AE3 คือ Address Enable ของแมททริกส์สวิทช์ตัวที่ 3 สำหรับควบคุมการการ แลทแอดเดรสเพื่อกำหนดให้มีการ Mark ตำแหน่ง X-Y ที่ต้องการ
- MR4 คือ Master Reset Input ของแมททริกส์สวิทช์ตัวที่ 4 สำหรับควบคุมการ ปิดสวิทช์ทั้งหมด
- AE4 คือ Address Enable ของแมททริกส์สวิทช์ตัวที่ 4 สำหรับควบคุมการการ แลทแอดเดรสเพื่อกำหนดให้มีการ Mark ตำแหน่ง X-Y ที่ต้องการ

Port B กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0E001H มีรายละเอียดบิตใช้งานดังต่อไปนี้

P2B-0	P2B-1	P2B-2	P2B-3	P2B-4	P2B-5	P2B-6	P2B-7
RLY_ LINE_I1	RLY_ LINE_I2	RLY_ LINE_I3	RLY_ LINE_I4	RLY_ LINE_O1	RLY_ LINE_O2	RLY_ LINE_O3	RLY_ LINE_O4

- RLY_LINE_I1 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Input คู่สายที่ 1
- RLY_LINE_I2 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Input คู่สายที่ 2
- RLY_LINE_I3 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Input คู่สายที่ 3
- RLY_LINE_I4 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Input คู่สายที่ 4
- RLY_LINE_O1 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Output คู่สายที่ 1
- RLY_LINE_O2 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Output คู่สายที่ 2
- RLY_LINE_O3 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Output คู่สายที่ 3
- RLY_LINE_O4 คือ บิตที่ใช้ควบคุมวงจรเชื่อมต่อกับสายโทรศัพท์ทางด้าน Output คู่สายที่ 4

Port C กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0E002H มีรายละเอียดบิตใช้งานดังต่อไปนี้

P2C-0	P2C-1	P2C-2	P2C-3	P2C-4	P2C-5	P2C-6	P2C-7
HOOK _SW1	HOOK _SW2	HOOK _SW3	HOOK _SW4	NC	NC	NC	NC

- HOOK_SW1 คือ บิตที่ใช้ควบคุมการยกหูและวางหูสำหรับคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 1
- HOOK_SW2 คือ บิตที่ใช้ควบคุมการยกหูและวางหูสำหรับคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 2
- HOOK_SW3 คือ บิตที่ใช้ควบคุมการยกหูและวางหูสำหรับคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 3

HOOK_SW4 คือ บิทที่ใช้ควบคุมการยกหูและวางหูสำหรับคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 4
NC ไม่มีการต่อใช้งาน

8255 ตัวที่ 3

Port A กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0A000H มีรายละเอียดบิทใช้งานดังต่อไปนี้

P3A-0	P3A-1	P3A-2	P3A-3	P3A-4	P3A-5	P3A-6	P3A-7
HOOK_ST1	HOOK_ST2	HOOK_ST3	HOOK_ST4	NC	NC	NC	NC

HOOK_ST1 คือ บิทที่ใช้แสดงสถานะการยกหูและวางหูของคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 1
HOOK_ST2 คือ บิทที่ใช้แสดงสถานะการยกหูและวางหูของคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 2
HOOK_ST3 คือ บิทที่ใช้แสดงสถานะการยกหูและวางหูของคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 3
HOOK_ST4 คือ บิทที่ใช้แสดงสถานะการยกหูและวางหูของคู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 4
NC ไม่มีการต่อใช้งาน

Port B กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0A001H มีรายละเอียดบิทใช้งานดังต่อไปนี้

P3B-0	P3B-1	P3B-2	P3B-3	P3B-4	P3B-5	P3B-6	P3B-7
SE_RG1	SE_RG2	SE_RG3	SE_RG4	NC	NC	NC	NC

SE_RG1 คือ บิทที่ใช้ควบคุมการเชื่อมต่อสัญญาณกระดิ่งเข้าสู่คู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 1
SE_RG2 คือ บิทที่ใช้ควบคุมการเชื่อมต่อสัญญาณกระดิ่งเข้าสู่คู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 2
SE_RG3 คือ บิทที่ใช้ควบคุมการเชื่อมต่อสัญญาณกระดิ่งเข้าสู่คู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 3
SE_RG4 คือ บิทที่ใช้ควบคุมการเชื่อมต่อสัญญาณกระดิ่งเข้าสู่คู่สายโทรศัพท์ คู่สายที่ 4
NC ไม่มีการต่อใช้งาน

Port C กำหนดตำแหน่งแอดเดรสที่ 0A002H มีรายละเอียดคิบัติใช้งานดังต่อไปนี้

P3C-0	P3C-1	P3C-2	P3C-3	P3C-4	P3C-5	P3C-6	P3C-7
PC0	PC1	PC2	PC3	PC4	PC5	PC6	PC7
NC	NC	NC	NC	NC	NC	NC	NC

NC ไม่มีการต่อใช้งาน

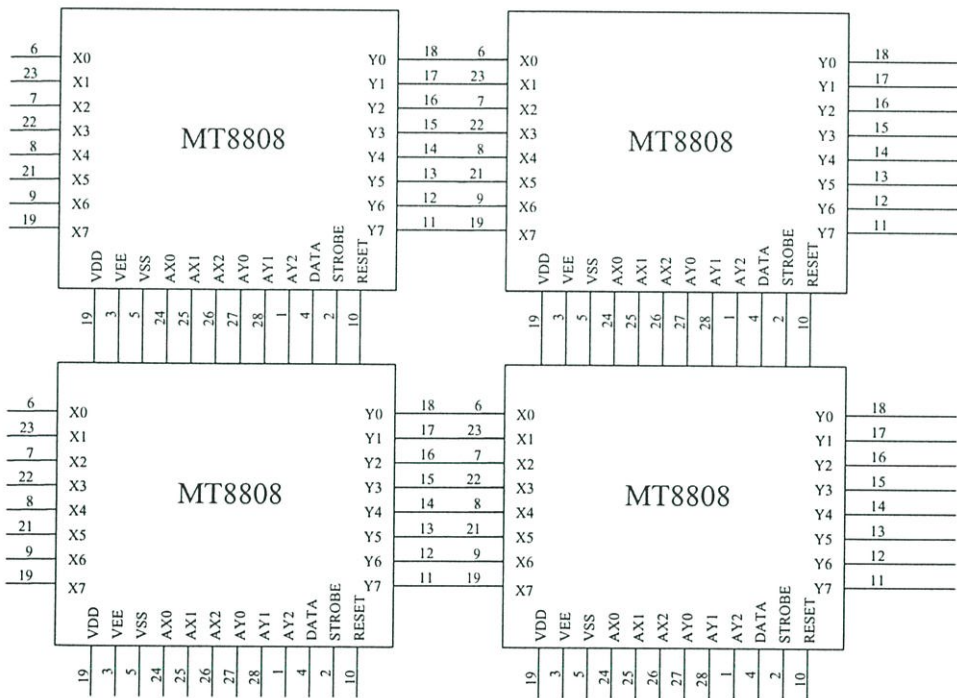
1.3.2 การออกแบบส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์

วงจรเมทริกซ์สวิตช์ทำหน้าที่สร้างเส้นทางการเชื่อมต่อสัญญาณระหว่างเครื่อง

ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) และส่วนเชื่อมต่อด้วยคลื่นวิทยุเข้าด้วยกัน นอกจากนี้ยังทำหน้าที่สลับเส้นทางการติดต่อสื่อสารระหว่างผู้ใช้ด้วยกันเองอีกด้วย ดังแสดงในรูปที่ 4.6 ในการออกแบบใช้ไอซีเบอร์ MT8808 ซึ่งเป็น 8 x 8 analog switch array ทำให้การออกแบบวงจรและการโปรแกรมเป็นไปอย่างง่ายดาย ภายในตัวไอซีประกอบด้วยจำนวน Crosspoint Switch และยังมี Decoder สำหรับทำการตีความหมายของ 6 บิตแอดเดรสให้เป็นการเลือกเมทริกซ์สวิตช์ และส่วนของการแลกเปลี่ยนข้อมูลเพื่อควบคุมการ เปิดและปิดของสวิตช์

ตารางที่ 4.1 แสดงให้เห็นการกำหนดข้อมูลให้กับขา AX0-AX2 และ AY0-AY2 ซึ่งค่าเหล่านี้จะใช้ในการกำหนดการ Mark ตำแหน่งของ Crosspoint Switch ภายในตัวเมทริกซ์สวิตช์ โดยคู่สายโทรศัพท์ภายในของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX จะถูกต่อเข้าทางด้านอินพุต Y0-Y7 และเอาต์พุตทางด้าน X0-X7 จะถูกต่อเข้ากับคู่สายโทรศัพท์ไปยังส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) โดยที่ขา AX0-AX2, AY0-AY2, DATA, STROBE และ RESET จะถูกต่อเข้าทางด้านอุปกรณ์ที่ทำหน้าที่เป็นอินพุตและเอาต์พุตพอร์ทของส่วนประมวลผลกลางดังรายละเอียดที่ได้กล่าวมาแล้วในหัวข้อการออกแบบส่วนประมวลผลกลาง ในสถานะปรกติกำหนดให้อินพุต Y0 ต่อเชื่อมไปยังเอาต์พุต X0 ซึ่งหมายความว่าคู่สายโทรศัพท์ภายในของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX คู่สายที่ 1 จะถูกเชื่อมต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) เครื่องที่ 1 และในทำนองเดียวกันกำหนดให้อินพุต Y1 ต่อเชื่อมไปยังเอาต์พุต X2 ซึ่งหมายความว่าคู่สายโทรศัพท์ภายในของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX คู่สายที่ 2 จะถูกเชื่อมต่อไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) เครื่องที่ 2 อยู่ตลอดเวลา หรือกล่าวได้ว่าผู้ใช้คนที่ 1 (Code 1) คือเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องที่ 1 (Subscriber 1)

และผู้ใช้คนที่ 2 (Code 2) คือเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องที่ 2 (Subscriber 2) เมื่อมีการเรียกเข้ามาของผู้ใช้คนที่ 1 และไม่มีการรับสาย (No Reply) ภายในเวลาที่กำหนด โดยที่ผู้ใช้คนที่ 1 อยู่ใกล้กับเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องที่ 2 ดังนั้นส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) จะสั่งให้วงจรเมทริกซ์สวิตช์เปลี่ยนเส้นทาง (Routing) การต่อเชื่อมสัญญาณเสียงจากอินพุต Y0 ไปยังเอาต์พุต X1 ทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) สามารถให้บริการการต่อเชื่อมเส้นทางติดต่อสื่อสาร (Communication Routing) ไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ได้อย่างถูกต้องโดยไม่จำเป็นต้องใช้วิธีการโอนสายจากโอเปอเรเตอร์แต่อย่างใด



ภาพที่ 4.9 แสดงการออกแบบวงจร Matrix Switch Circuit

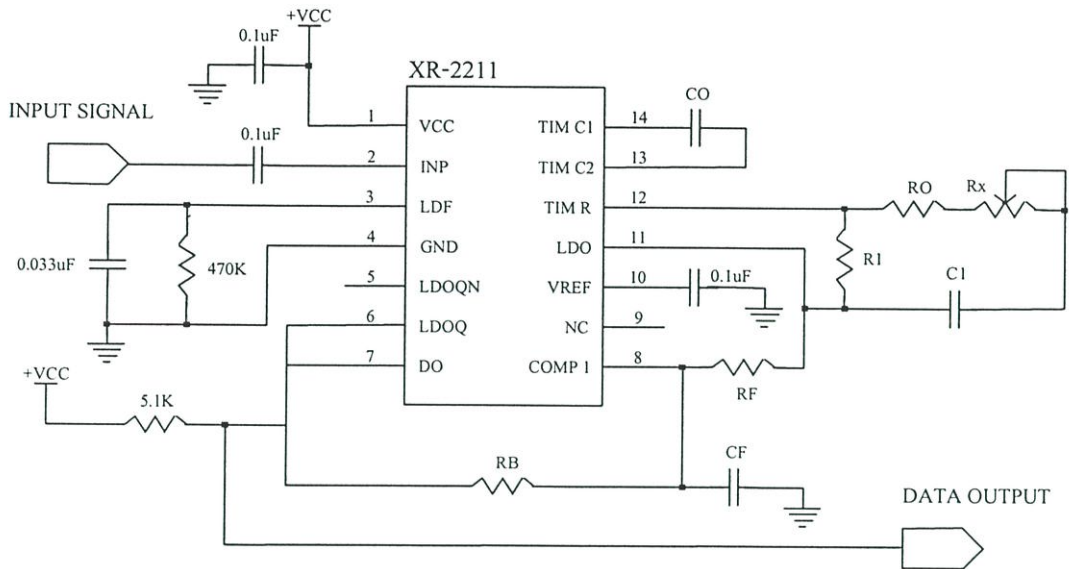
การควบคุมการสร้างเส้นทางจาก X ไปยัง Y มีขั้นตอนดังต่อไปนี้ กำหนด X Address และ Y Address ไปยัง AX0-AX2 และ AY0-AY2 ตามลำดับ จากนั้นกำหนดให้ STROBE เป็น "HIGH", DATA เป็น "HIGH" เพื่อทำการ Mark เส้นทางที่ต้องการ จากนั้นกำหนดให้ STROBE เป็น "LOW" เพื่อทำการแลทช์ข้อมูลลงเมทริกซ์สวิตช์ ส่วนการยกเลิกการ Mark เส้นทางระหว่าง X และ Y มีขั้นตอนเหมือนกับการกำหนดเส้นทางดังที่ได้กล่าวมาแล้ว หากแต่เพียงกำหนดให้ขา DATA เป็น "LOW" เท่านั้น วงจรดังแสดงในภาพที่ 4.9

ตารางที่ 4.1 แสดงการกำหนดแอดเดรสให้กับวงจรเมมทริกส์สวิตช์

AY2	AY1	AY0	AX2	AX1	AX0	Connection	AY2	AY1	AY0	AX2	AX1	AX0	Connection
0	0	0	0	0	0	X0 Y0	1	0	0	0	0	0	X0 Y4
0	0	0	0	0	1	X1 Y0	1	0	0	0	0	1	X1 Y4
0	0	0	0	1	0	X2 Y0	1	0	0	0	1	0	X2 Y4
0	0	0	0	1	1	X3 Y0	1	0	0	0	1	1	X3 Y4
0	0	0	1	0	0	X4 Y0	1	0	0	1	0	0	X4 Y4
0	0	0	1	0	1	X5 Y0	1	0	0	1	0	1	X5 Y4
0	0	0	1	1	0	X6 Y0	1	0	0	1	1	0	X6 Y4
0	0	0	1	1	1	X7 Y0	1	0	0	1	1	1	X7 Y4
0	0	1	0	0	0	X0 Y1	1	0	1	0	0	0	X0 Y5
0	0	1	0	0	1	X1 Y1	1	0	1	0	0	1	X1 Y5
0	0	1	0	1	0	X2 Y1	1	0	1	0	1	0	X2 Y5
0	0	1	0	1	1	X3 Y1	1	0	1	0	1	1	X3 Y5
0	0	1	1	0	0	X4 Y1	1	0	1	1	0	0	X4 Y5
0	0	1	1	0	1	X5 Y1	1	0	1	1	0	1	X5 Y5
0	0	1	1	1	0	X6 Y1	1	0	1	1	1	0	X6 Y5
0	0	1	1	1	1	X7 Y1	1	0	1	1	1	1	X7 Y5
0	1	0	0	0	0	X0 Y2	1	1	0	0	0	0	X0 Y6
0	1	0	0	0	1	X1 Y2	1	1	0	0	0	1	X1 Y6
0	1	0	0	1	0	X2 Y2	1	1	0	0	1	0	X2 Y6
0	1	0	0	1	1	X3 Y2	1	1	0	0	1	1	X3 Y6
0	1	0	1	0	0	X4 Y2	1	1	0	1	0	0	X4 Y6
0	1	0	1	0	1	X5 Y2	1	1	0	1	0	1	X5 Y6
0	1	0	1	1	0	X6 Y2	1	1	0	1	1	0	X6 Y6
0	1	0	1	1	1	X7 Y2	1	1	0	1	1	1	X7 Y6
0	1	1	0	0	0	X0 Y3	1	1	1	0	0	0	X0 Y7
0	1	1	0	0	1	X1 Y3	1	1	1	0	0	1	X1 Y7
0	1	1	0	1	0	X2 Y3	1	1	1	0	1	0	X2 Y7
0	1	1	0	1	1	X3 Y3	1	1	1	0	1	1	X3 Y7
0	1	1	1	0	0	X4 Y3	1	1	1	1	0	0	X4 Y7
0	1	1	1	0	1	X5 Y3	1	1	1	1	0	1	X5 Y7
0	1	1	1	1	0	X6 Y3	1	1	1	1	1	0	X6 Y7
0	1	1	1	1	1	X7 Y3	1	1	1	1	1	1	X7 Y7

1.3.3 การออกแบบส่วนดีมอดูเลตสัญญาณ FSK (FSK Demodulator)

ส่วนนี้ทำหน้าที่ดีมอดูเลตสัญญาณสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying) ที่ถูกส่งมาจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ ซึ่งภายในสัญญาณที่ถูกส่งมาจะถูกบรรจุด้วยข้อมูลข่าวสารของผู้ใช้ในรูปของสัญญาณอนาล็อกแบบ FSK (Frequency Shift Keying) โดยป้อนเข้าทางขา 2 ซึ่งเป็นขาอินพุท และเอาท์พุทที่ได้จากการดีมอดูเลตแล้วจะเป็นสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัลออกมาทางขา 7 การออกแบบจำเป็นต้องคำนึงถึงค่าอุปกรณ์ที่มีขายอยู่ในท้องตลาดอย่างละเอียดดิจิทัลส่งให้ส่วนประมวลผลกลางต่อไป การออกแบบใช้ไอซีเบอร์ XR-2211 ดังแสดงในภาพที่ 4.10



ภาพที่ 4.10 แสดงวงจรคีมอดูเลทสัญญาณ FSK

4.2 ขั้นตอนการคำนวณวงจร FSK DEMODULATION

ขั้นตอนที่ 1 คำนวณค่า PLL Center Frequency ; f_o

$$f_o = \sqrt{F_1 \cdot F_2}$$

ขั้นตอนที่ 2 เลือกค่า timing resistor R_o ให้อยู่ในช่วง $10k\Omega$ ถึง $100k\Omega$ ในที่นี้ใช้ค่า $R_o = 20k\Omega$ ช่วงปลายของค่า $20k\Omega$ ใช้ความต้านทานแบบปรับค่าได้ R_x เพื่อการปรับจูน

$$R_o = R_o + \frac{R_x}{2} \quad (4.1)$$

ขั้นตอนที่ 3 คำนวณค่า C_o ดังนี้

$$C_o = \frac{1}{R_o \cdot f_o} \quad (4.2)$$

ขั้นตอนที่ 4 คำนวณค่า R_1 เพื่อให้ได้ค่า tracking bandwidth ที่ต้องการ

$$R_1 = \frac{R_o \cdot f_o}{(f_1 - f_2)} \cdot 2 \quad (4.3)$$

ขั้นตอนที่ 5 คำนวณค่า C_1 เพื่อกำหนด loop damping โดยทั่วไปแนะนำให้ใช้ค่า $\zeta = 0.5$

$$C_1 = \frac{1250 \cdot C_o}{R_1 \cdot \zeta^2} \quad (4.4)$$

ขั้นตอนที่ 6 คำนวณค่า R_F อย่างน้อยเท่ากับ 5 เท่าของค่า R_1

ขั้นตอนที่ 7 คำนวณค่า R_B อย่างน้อยเท่ากับ 5 เท่าของค่า R_F

ขั้นตอนที่ 8 คำนวณค่า R_{sum}

$$R_{sum} = \frac{(R_F + R_1) \cdot R_B}{R_1 + R_F + R_B} \quad (4.5)$$

ขั้นตอนที่ 9 คำนวณค่า C_F

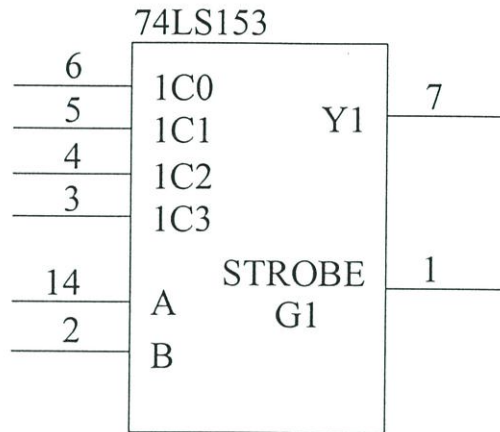
$$C_F = \frac{0.25}{(R_{sum} \cdot \text{Baud Rate})} \quad (4.6)$$

4.2.1 การออกแบบส่วนวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner)

ส่วนนี้ทำหน้าที่รับสัญญาณที่ถูกส่งมาจากส่วนคิโมคูเลทสัญญาณ FSK (FSK Demodulation) ซึ่งเป็นสัญญาณข้อมูลแบบดิจิตอลโดยมีจำนวน 4 ช่องสัญญาณ สัญญาณเหล่านี้ถูกส่งมาจากส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ส่วนรวมสัญญาณจะทำการเลือกรับสัญญาณทีละช่องเริ่มต้นจากช่องสัญญาณที่ 1 เพื่อส่งไปยังส่วนควบคุมให้ทำการประมวลผล จากนั้นจะรับสัญญาณจากช่องสัญญาณช่องที่ 2 เรื่อยไปจนครบทั้ง 4 ช่องสัญญาณแล้ววนกลับไปเริ่มต้นใหม่เป็นเช่นนี้เรื่อยไป ทำให้สัญญาณที่เข้ามาแบบขนานถูกส่งไปเป็นแบบอนุกรมทางด้านเข้าที่พู่ท

การออกแบบให้ไอซีเบอร์ 74LS153 ดังแสดงวงจรในรูปที่ 22 โดยการป้อนสัญญาณอินพุทเข้าที่ขา IC0 - IC3 สัญญาณเข้าที่พู่ทออกมาทางขา Y1 การควบคุมการเลือกรับข้อมูลสามารถกำหนดได้ที่ขา A, B และขา G1 ดังแสดงในตารางที่ 3 เป็นการกำหนด Pattern ซึ่งสามารถเข้าถึงได้จากหน่วยความจำข้อมูลภายในที่ตำแหน่งแอดเดส 028H ส่งผ่านส่วนที่เรียกว่า อินพุท-เข้าที่พู่ทพอร์ท (Input/Output Port) เมื่อกำหนดช่องสัญญาณที่จะรับข้อมูลเรียบร้อยแล้วหากมีข้อมูลเข้ามาทางอินพุท ข้อมูลเหล่านี้จะประกอบด้วยข้อมูลเพียง 4 บิตล่างซึ่งเป็นข้อมูลของผู้ใช้ที่อยู่ในบัตรประจำตัวแบบอิเล็กทรอนิกส์ (Wireless Active Card) ส่วนวงจรรวมสัญญาณจะเติม 4

บิตบนซึ่งเรียกว่า DTI. NUMBER ให้กับข้อมูลที่รับเข้ามาเพื่อแจ้งให้ส่วนควบคุม (Central Processing Unit) ทราบว่าผู้פקการค์อยู่ใกล้กับเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องใดมากที่สุด



ภาพที่ 4.11 แสดงส่วนวงจรรวมสัญญาณ

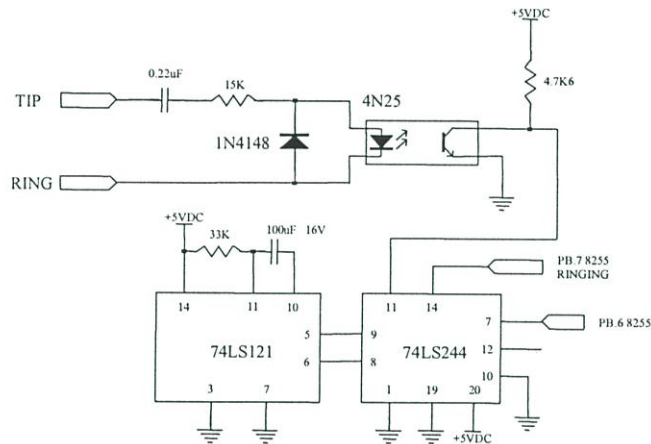
ตารางที่ 4.2 แสดงการกำหนดค่าอินพุตและหมายเลข DTI.

STROBE G1	B	A	Y1	DTI. No.
L	L	L	1C0	1
L	L	H	1C1	2
L	H	L	1C2	3
L	H	H	1C3	4

นอกจากนี้การควบคุมการรับข้อมูลของส่วนวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner) ยังต้องคำนึงถึงค่าเวลาที่ใช้ในการเลือกช่องสัญญาณ กล่าวคือหากกำหนดค่าเวลาน้อยเกินไปอาจทำให้การรับข้อมูลเกิดความผิดพลาด (Error) โดยได้รับข้อมูลไม่ครบ 8 บิตต่อข้อมูล 1 ชุด ซึ่งจะส่งผลให้ส่วนควบคุมเกิดการประมวลผลผิดพลาดตามไปด้วย และทำให้ส่วนสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง (Matrix Switch Circuit) สร้างเส้นทางการติดต่อสื่อสารระหว่างผู้ใช้ผิดพลาด แต่หากกำหนดค่าเวลาการเลือกรับข้อมูลมากเกินไปก็จะมีผลทำให้การรับข้อมูลเกิดความล่าช้าไม่ทันต่อสถานะการณ์ที่เกิดขึ้นจริง ซึ่งอาจทำให้ส่วนควบคุมตีความหมายผิดพลาดว่าไม่มีข้อมูลเข้ามาทางช่องสัญญาณอินพุต

4.2.2 การออกแบบส่วนตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง (Ring Detector)

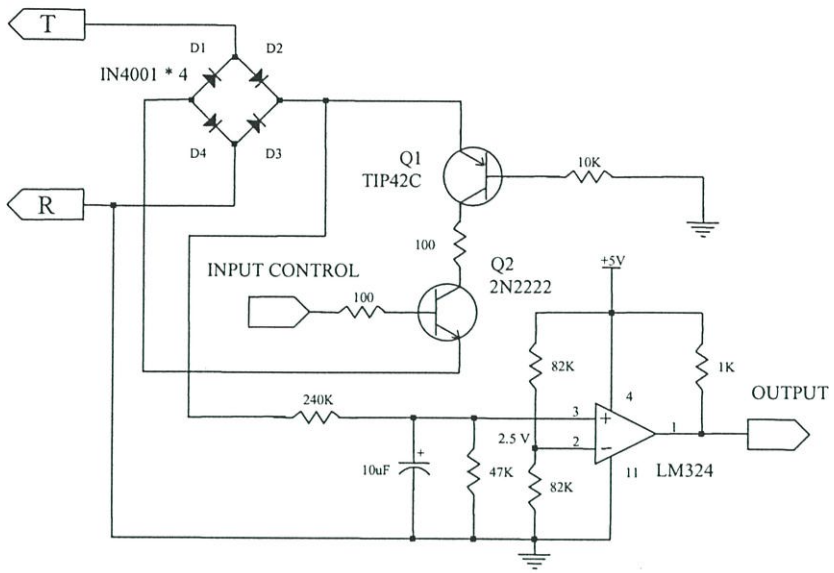
ส่วนนี้ทำหน้าที่ตรวจจับสัญญาณกระดิ่งเพื่อส่งให้ส่วนประมวลผลกลางของระบบทราบว่ามีใครโทรศัพท์เข้ามา โดยวงจรจะประกอบด้วย IC#4N25 เป็นไอซีที่เชื่อมโยงทางแสงทำการเปลี่ยนสัญญาณกระดิ่งซึ่งเป็นสัญญาณไฟกระแสสลับขนาด 100 โวลท์ 20 Hz. ผ่านตัวต้านทานเพื่อจำกัดไม่ให้กระแสไหลผ่านเข้าไปยังตัวไอซีเชื่อมโยงทางแสงมากเกินไป เอ้าท์พุทที่ได้ส่งต่อไปยังบัฟเฟอร์ซึ่งใช้ไอซีเบอร์ IC#74244 เพื่อปรับระดับสัญญาณให้ได้เท่ากับ 5 โวลท์ โดยเทียบกับวงจรโมโนสเตเบิลที่ความถี่ 20 Hz. จาก IC#74121 และส่งให้ CPU ผ่านอินพุทพอร์ทของ 8255 ดังวงจรที่แสดงไว้ในภาพที่ 4.12



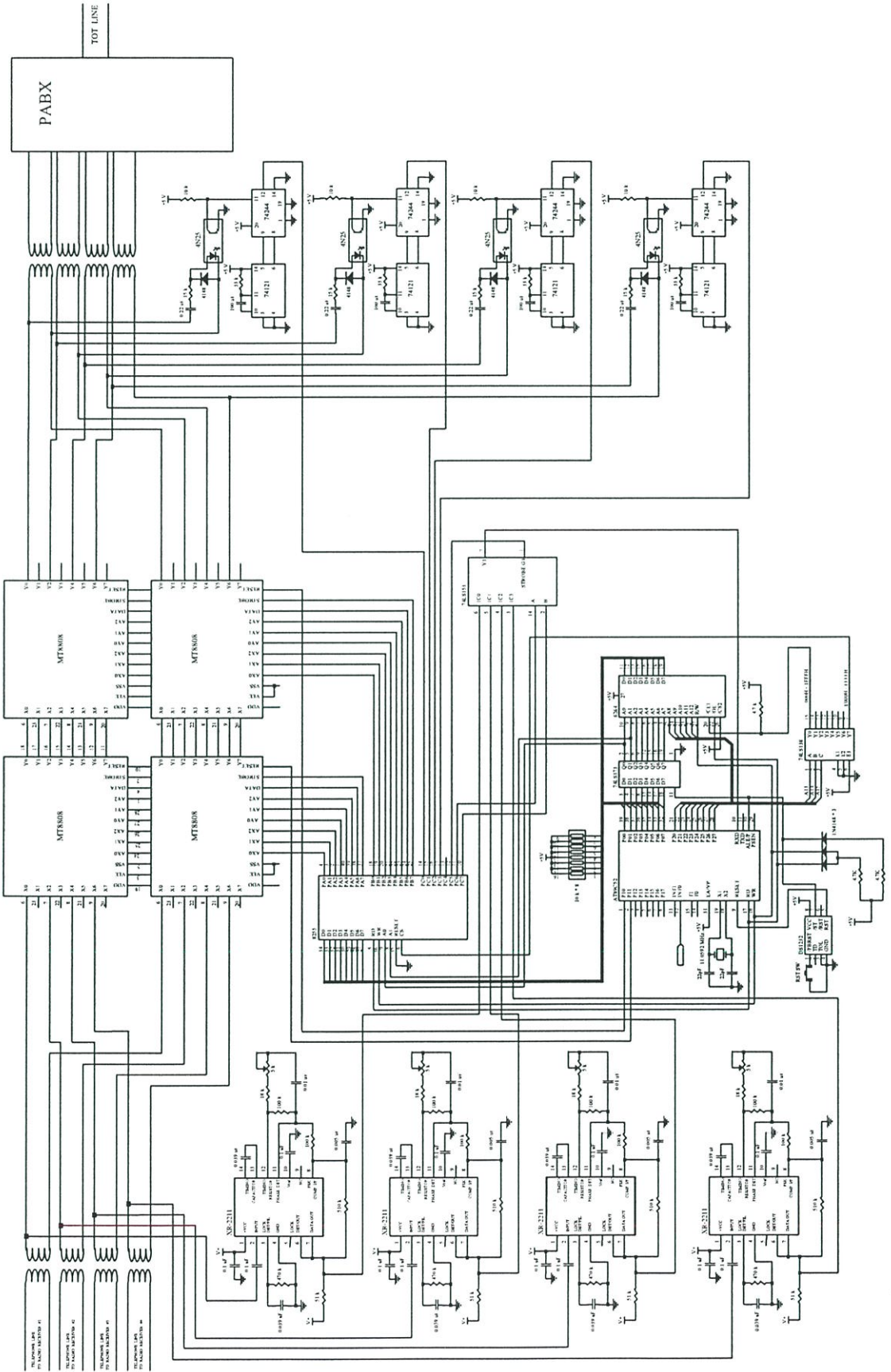
ภาพที่ 4.12 แสดงวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง

4.2.3 การออกแบบส่วนตรวจจับและควบคุมการยกหูและวางหูโทรศัพท์

ส่วนนี้ประกอบด้วยไดโอด D1-D4 เบอร์ 1N4001 โดยทำหน้าที่เรียงขั้วแรงดันจากขา T-R เพื่อป้องกันการต่อขั้วโทรศัพท์สลับขั้ว จากนั้นผ่านมาเข้าวงจรซึ่งประกอบด้วย Q1 และ Q2 ทำงานร่วมกันเป็นอิเล็กทรอนิกส์สวิตช์ ซึ่งการควบคุมการยกหูและวางหูโทรศัพท์ทำได้โดยการป้อนสัญญาณลอจิกเข้าที่ขา INPUT CONTROL ของทรานซิสเตอร์ Q2 ถ้าสถานะลอจิกที่ขานี้เป็น "LOW" หมายความว่าไม่มีการสั่งยกหูโทรศัพท์ แต่ถ้าเป็น "HIGH" หมายความว่ามีการสั่งยกหูโทรศัพท์ ส่วนไอซีเบอร์ LM324 ทำหน้าที่ตรวจสอบสถานะการยกหูและวางหูของโทรศัพท์โดยถ้าแรงดันของคู่สายโทรศัพท์คือ 48V เอ้าท์พุทที่ขา 1 จะมีสถานะลอจิกเป็น "HIGH" เรียกว่าสถานะวางหู แต่ถ้าหากแรงดันของคู่สายโทรศัพท์ลดต่ำลง เอ้าท์พุทที่ขา 1 จะมีสถานะลอจิกเป็น "LOW" เรียกว่าสถานะยกหู โดยสัญญาณควบคุมและตรวจจับการยกหูและวางหูโทรศัพท์จะเชื่อมต่อไปยังส่วนที่เรียกว่าอินพุทและเอ้าท์พุทพอร์ทของส่วนประมวลผลกลาง วงจรดังแสดงในภาพที่ 4.13



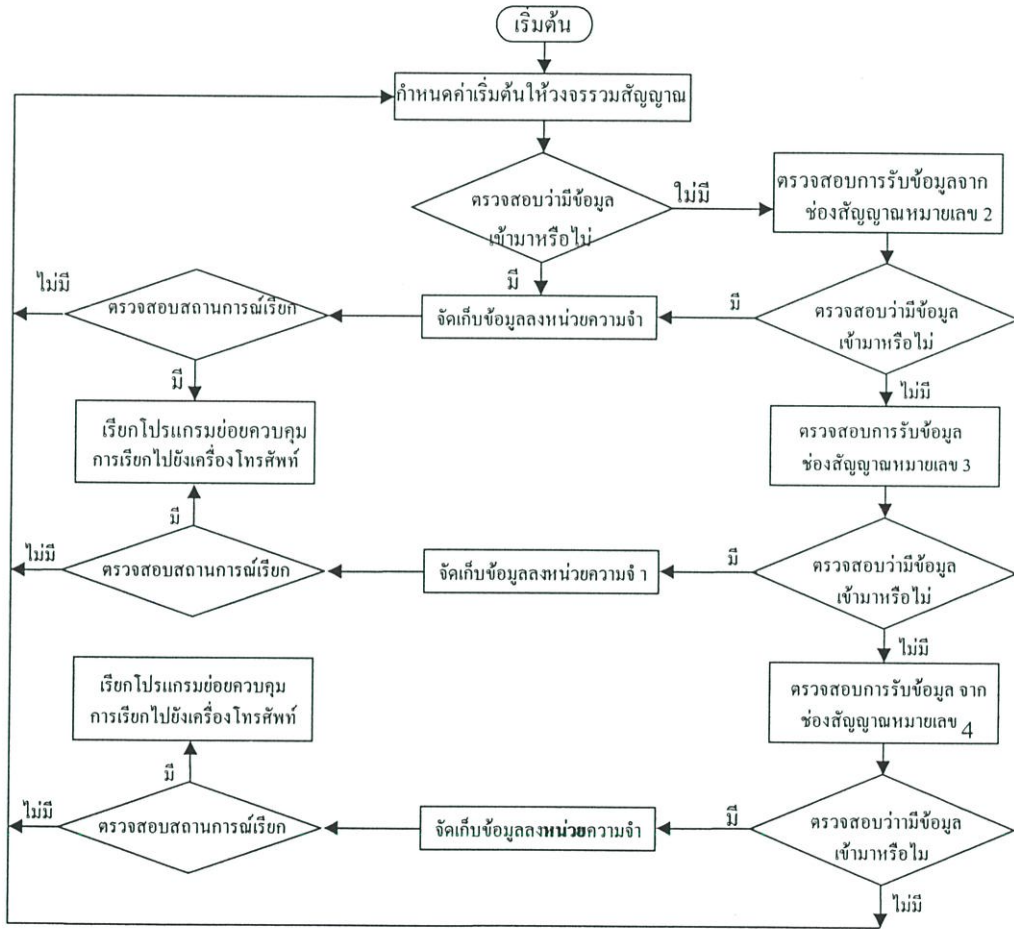
ภาพที่ 4.13 แสดงวงจรตรวจจับและควบคุมการยกหูและวางหูโทรศัพท์



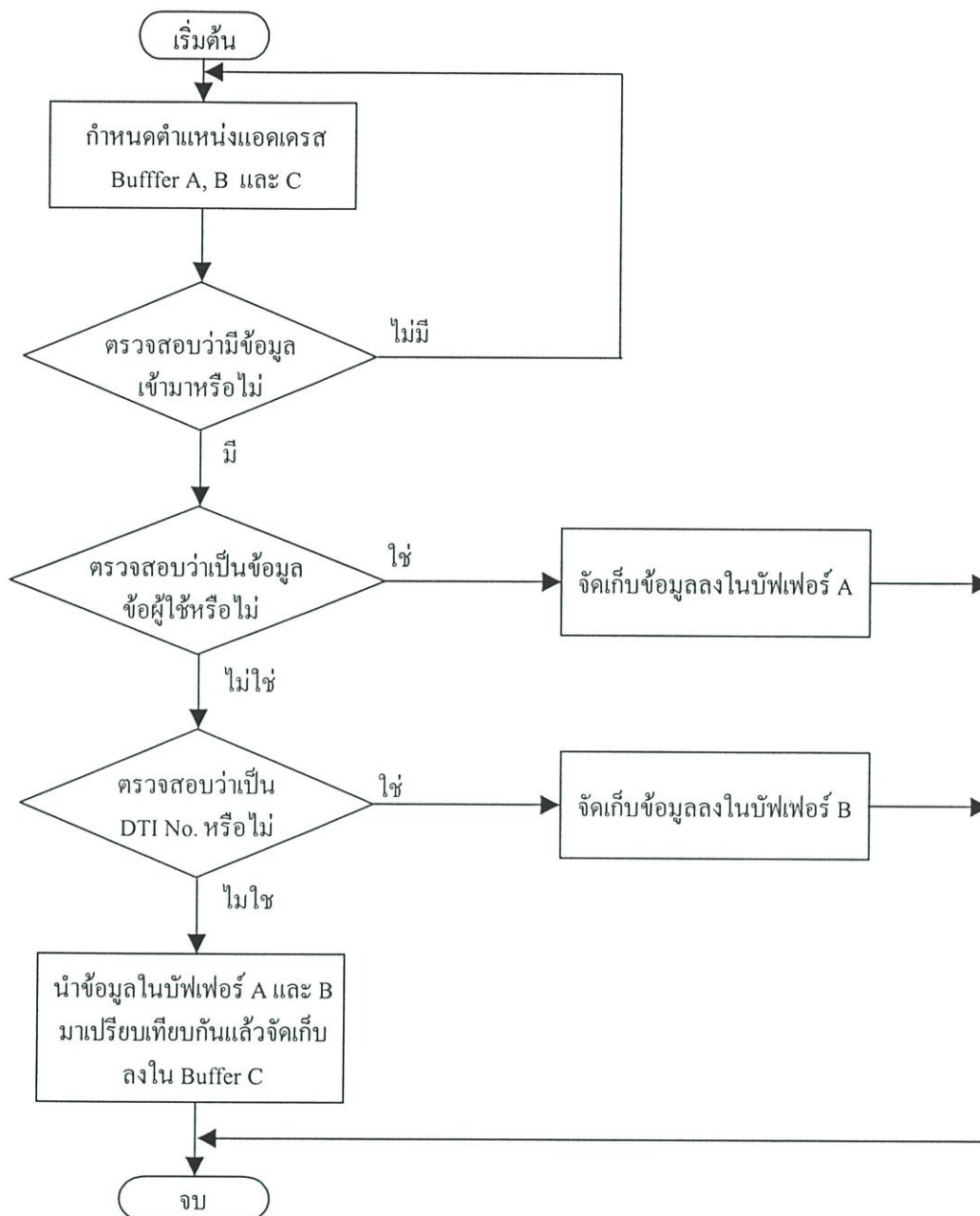
ภาพที่ 4.14 แสดงส่วนวงจรแม่ทริกซ์สวิตช์

การออกแบบโปรแกรมควบคุมการทำงานโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด

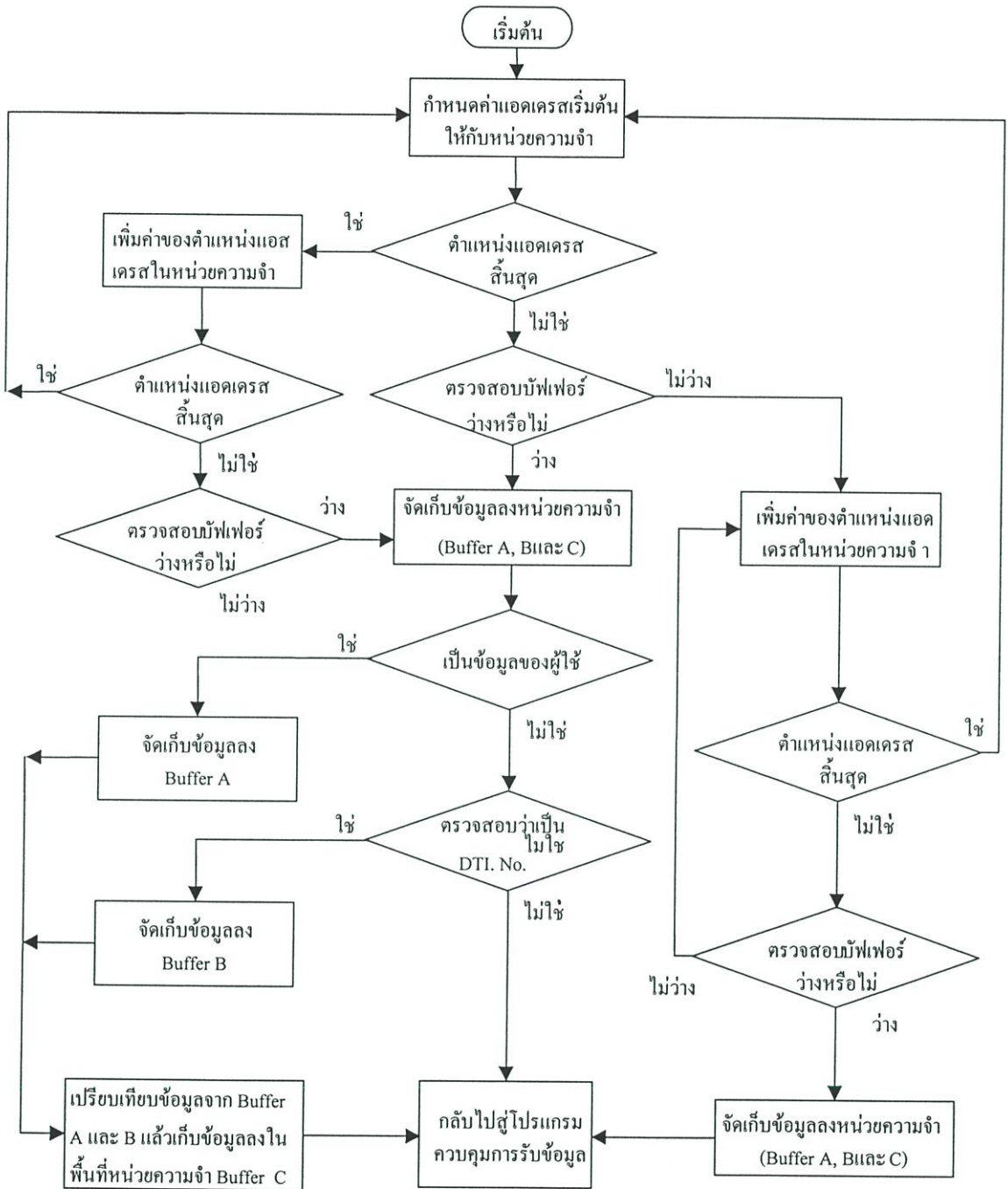
การออกแบบโปรแกรมควบคุมการทำงานของโทรศัพท์ที่เข้าถึงข้อมูลจากเอกทีฟการ์ด ประกอบด้วยโปรแกรมหลักซึ่งจะทำการกำหนดค่าเริ่มต้น (Initial Condition) ให้กับระบบ และทำงานร่วมกับโปรแกรมย่อยซึ่งจะควบคุมการทำงานในส่วนต่าง ๆ รวมทั้งคอยตรวจสอบสถานะการทำงานให้เป็นไปตามเงื่อนไขที่กำหนดไว้ โฟลชาร์ทแสดงโปรแกรมที่ได้ทำการออกแบบขึ้น ประกอบด้วยส่วนต่าง ๆ ดังนี้



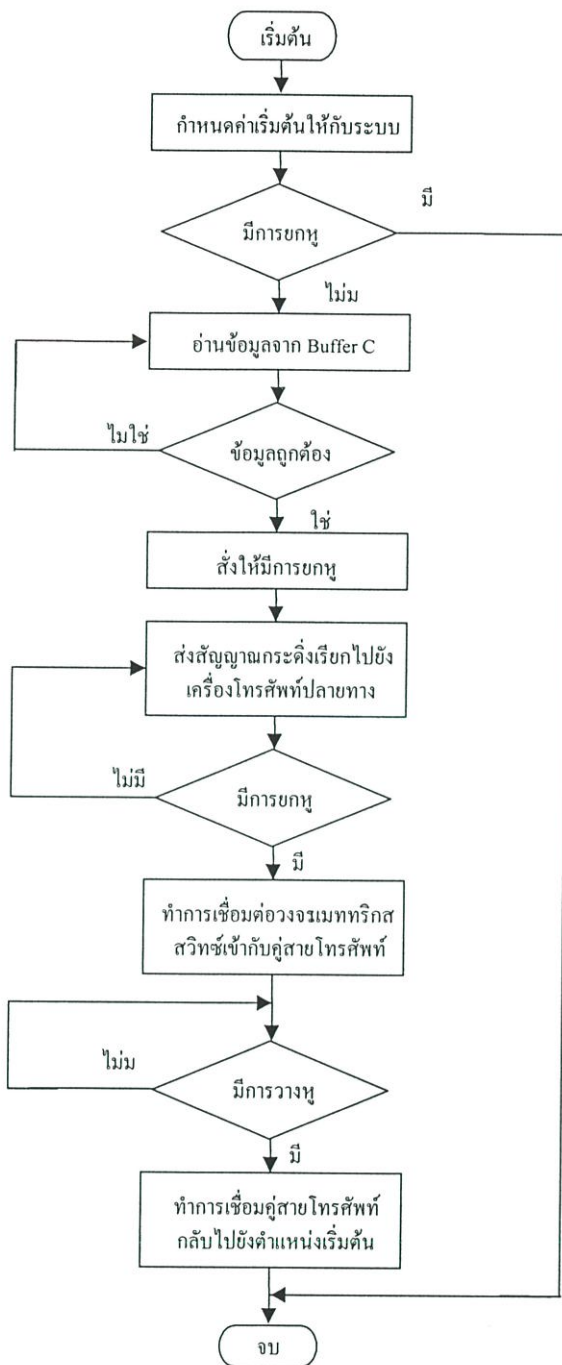
ภาพที่ 4.15 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมควบคุมการรับข้อมูล



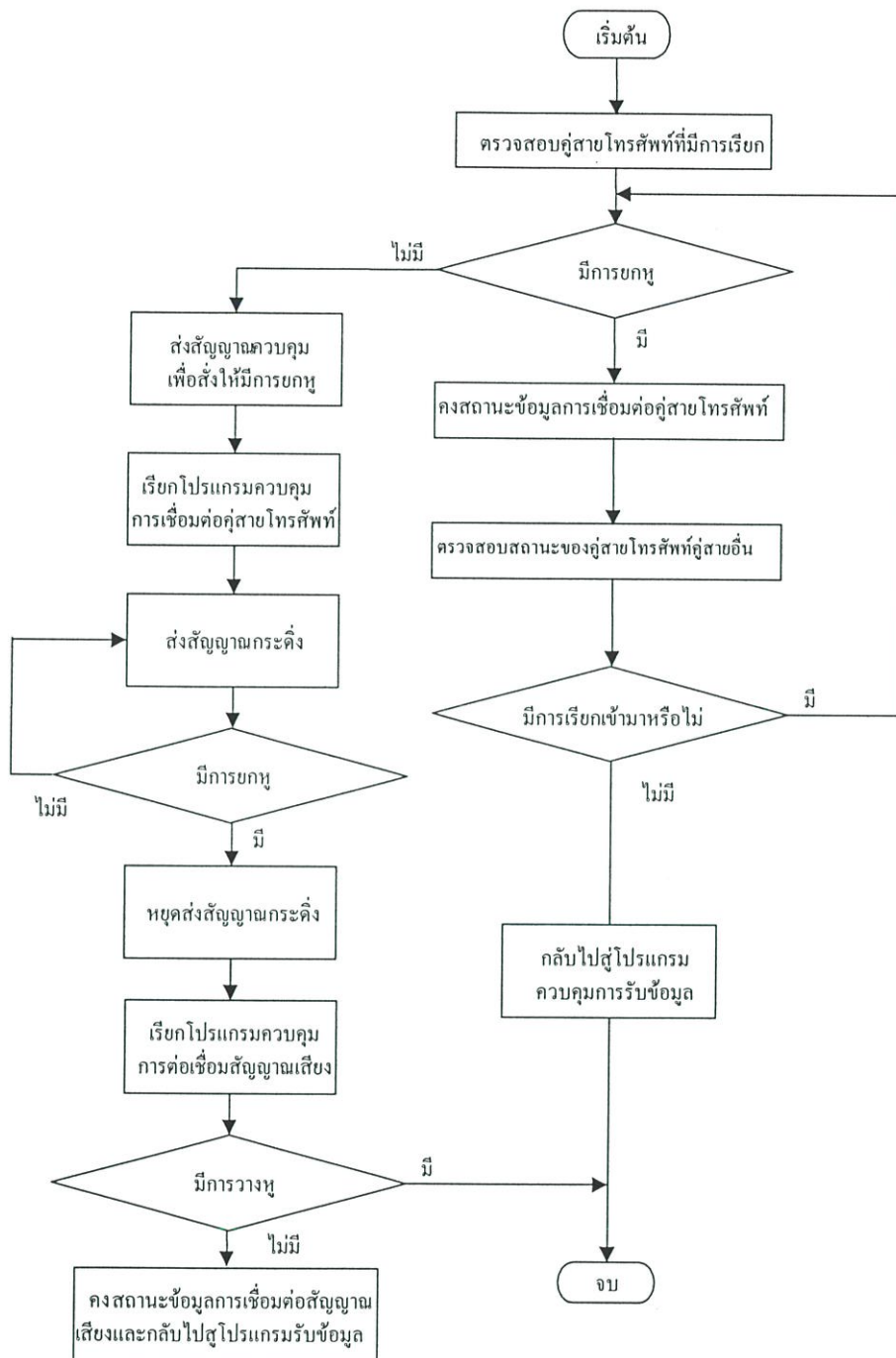
ภาพที่ 4.16 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยควบคุมการจัดการพื้นที่หน่วยความจำ



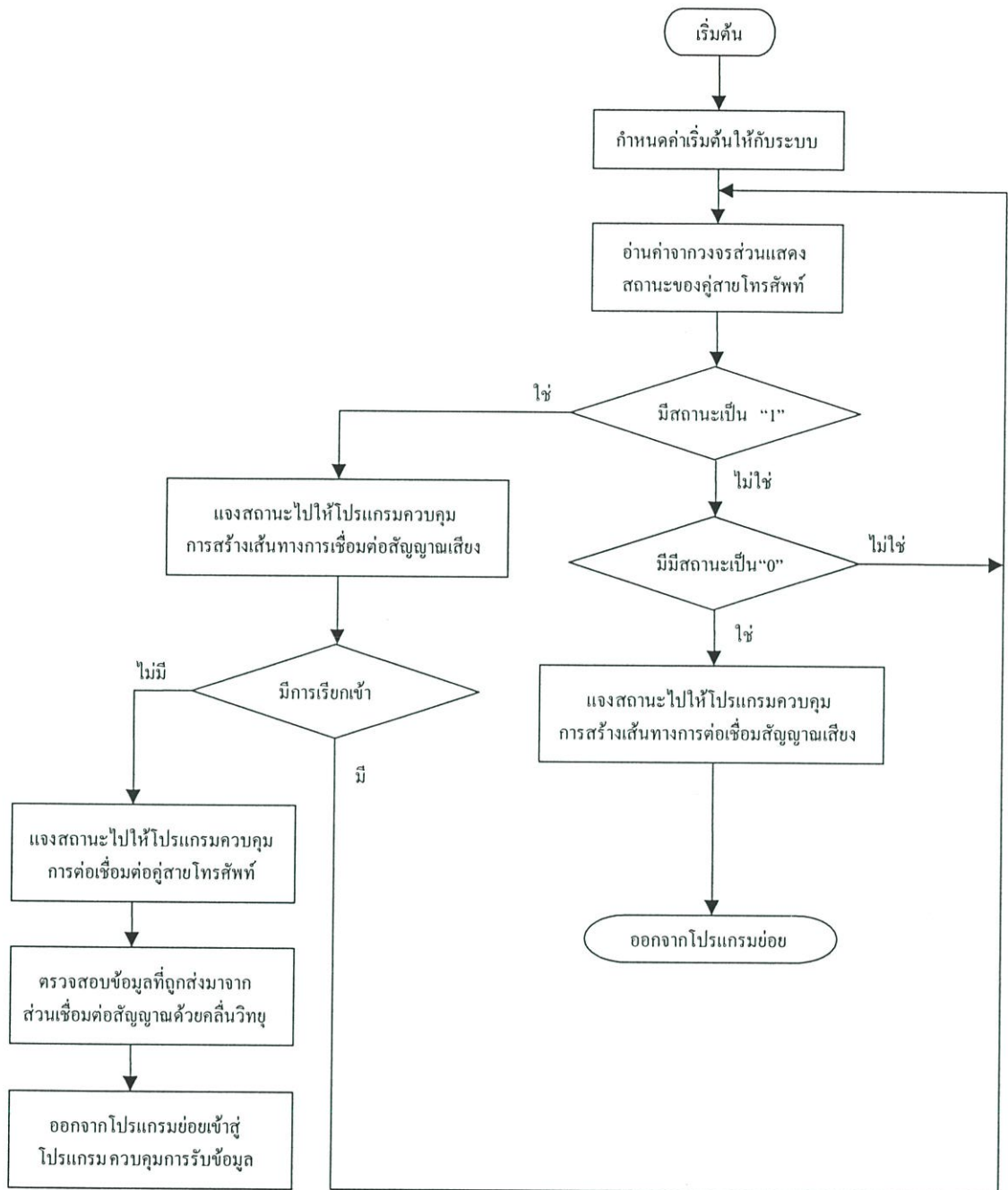
ภาพที่ 4.17 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยควบคุมการอ่านเขียนหน่วยความจำ



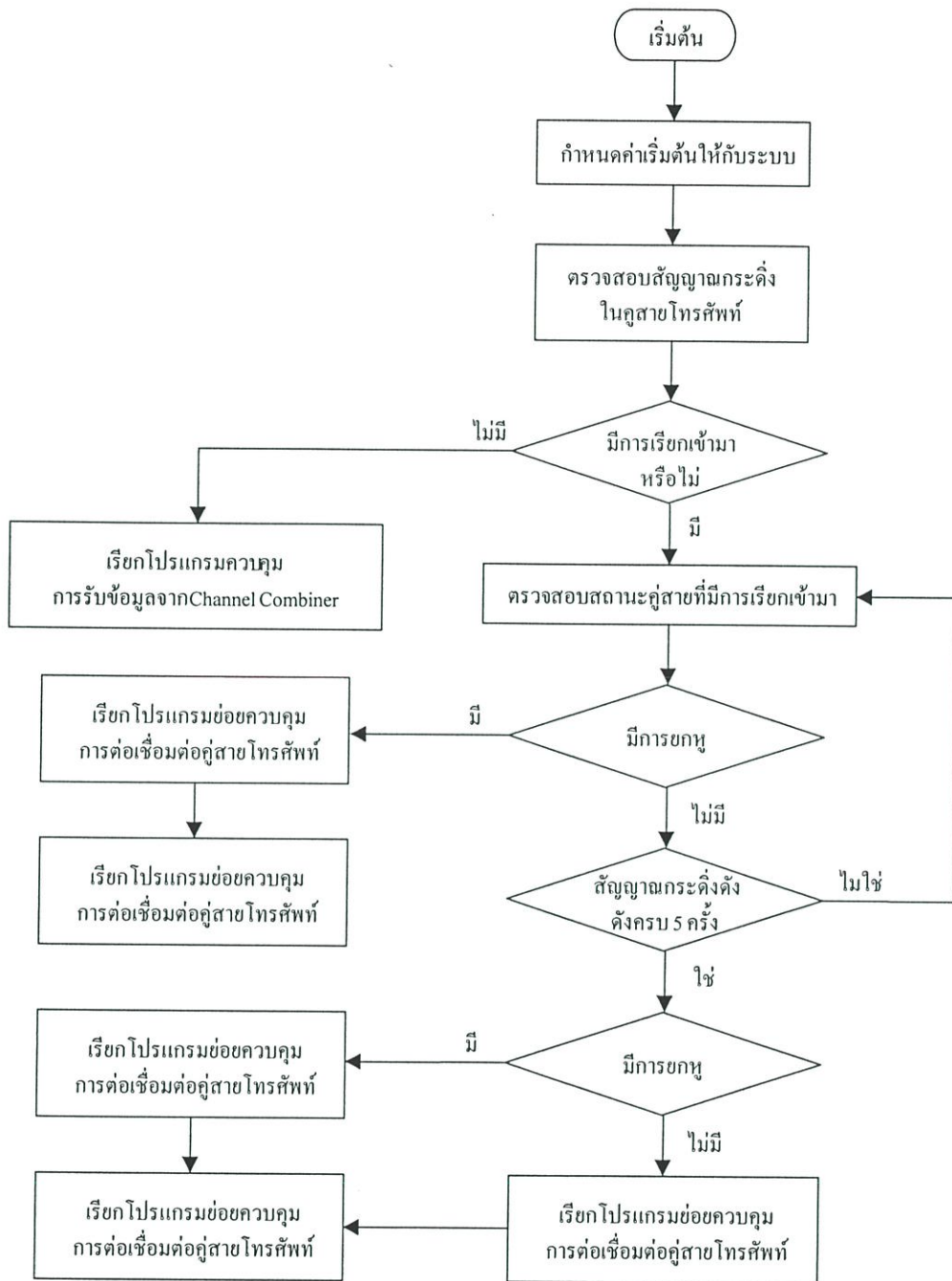
ภาพที่ 4.18 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยควบคุมการสร้างเส้นทางต่อการเชื่อมต่อสัญญาณเสียง



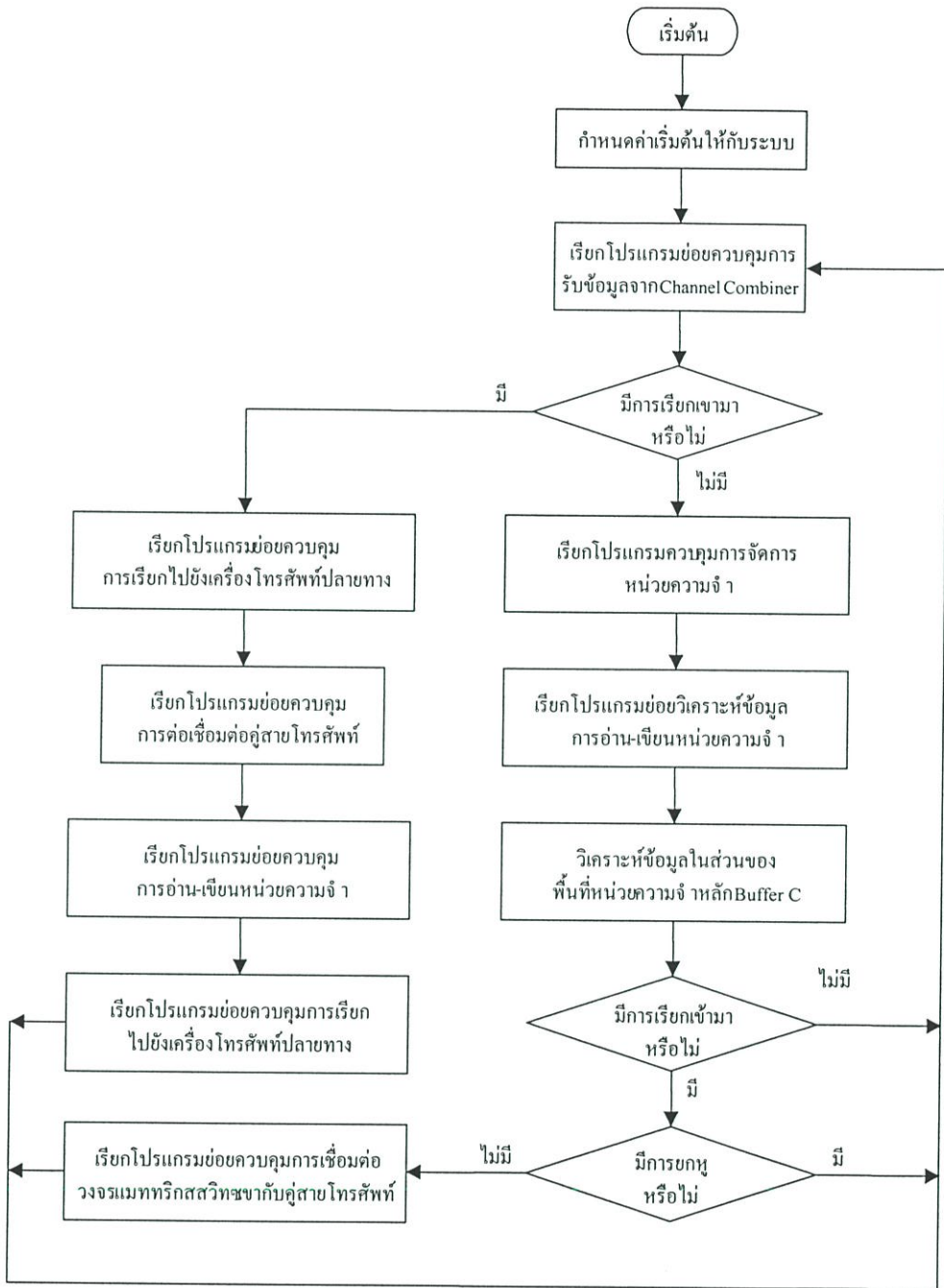
ภาพที่ 4.19 แสดงโพลซาร์ทโปรแกรมย่อยควบคุมสถานะของกู่สายโทรศัพท์



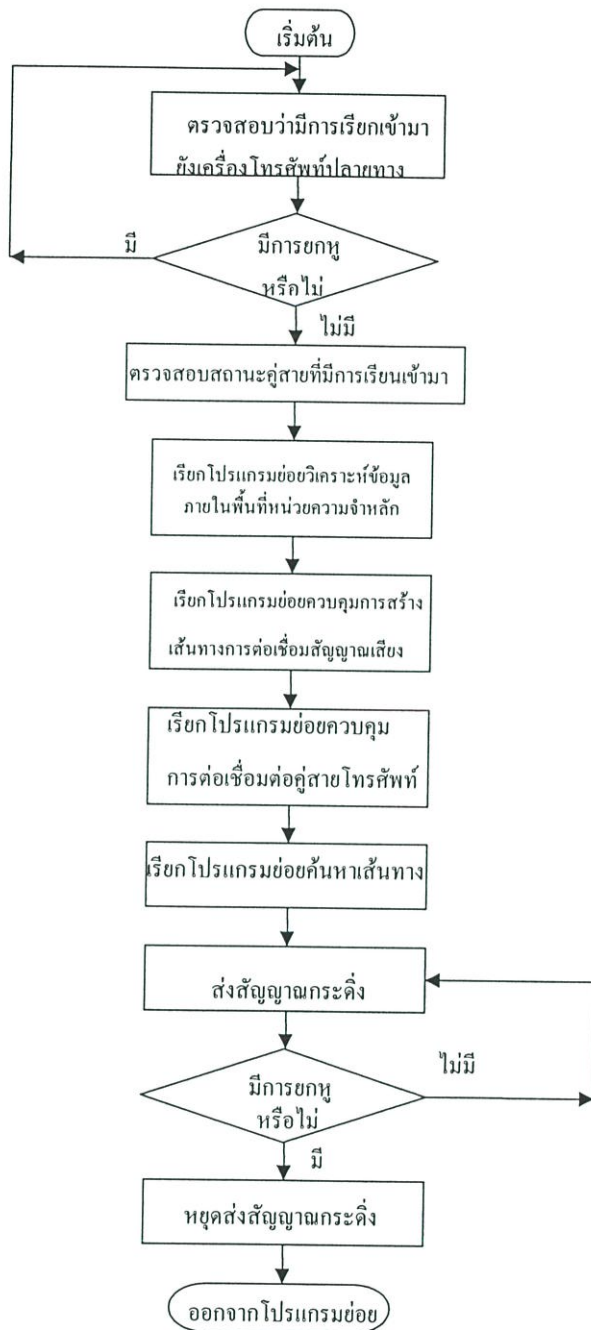
ภาพที่ 4.20 แสดงโฟลล์ชาร์ทโปรแกรมย่อยตรวจสอบสถานะของคู่สายโทรศัพท์



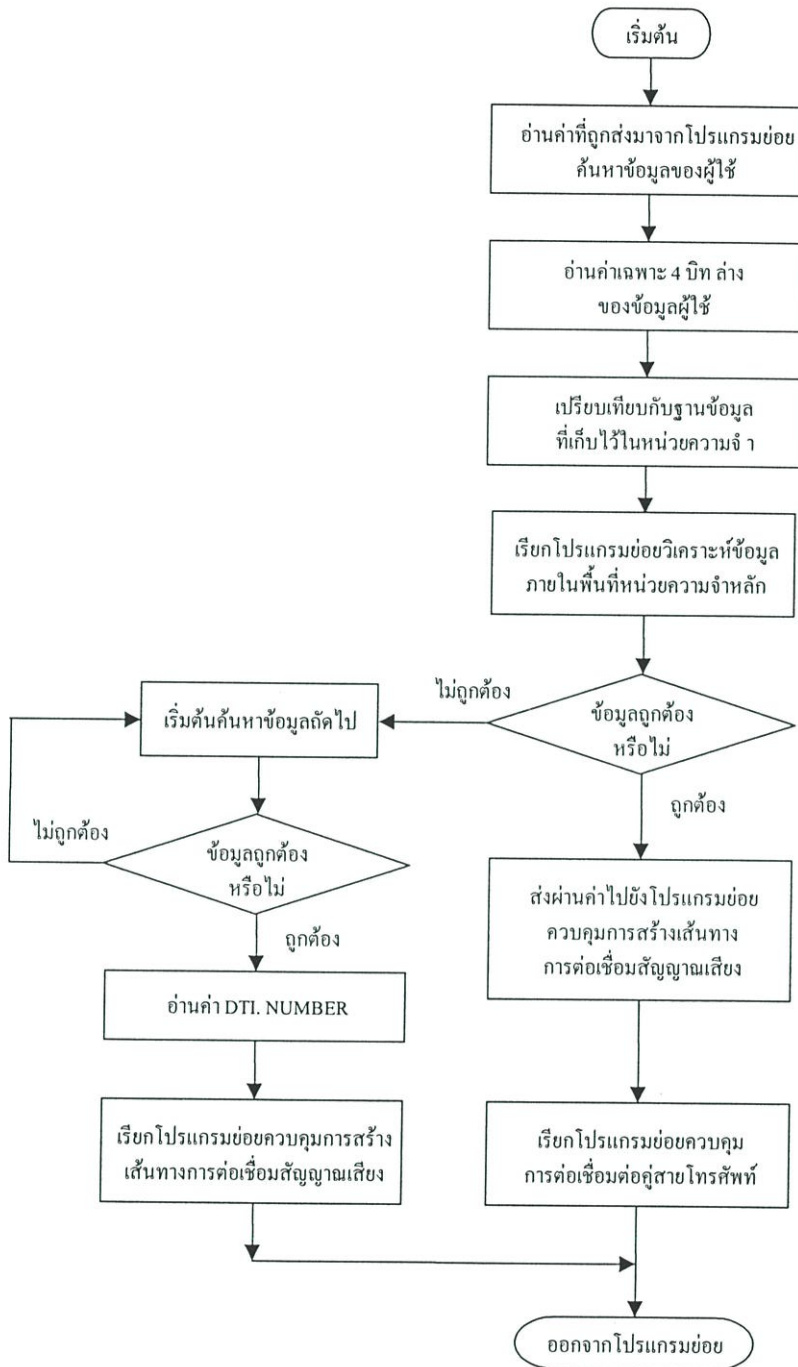
ภาพที่ 4.21 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยตรวจสอบการเรียกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง



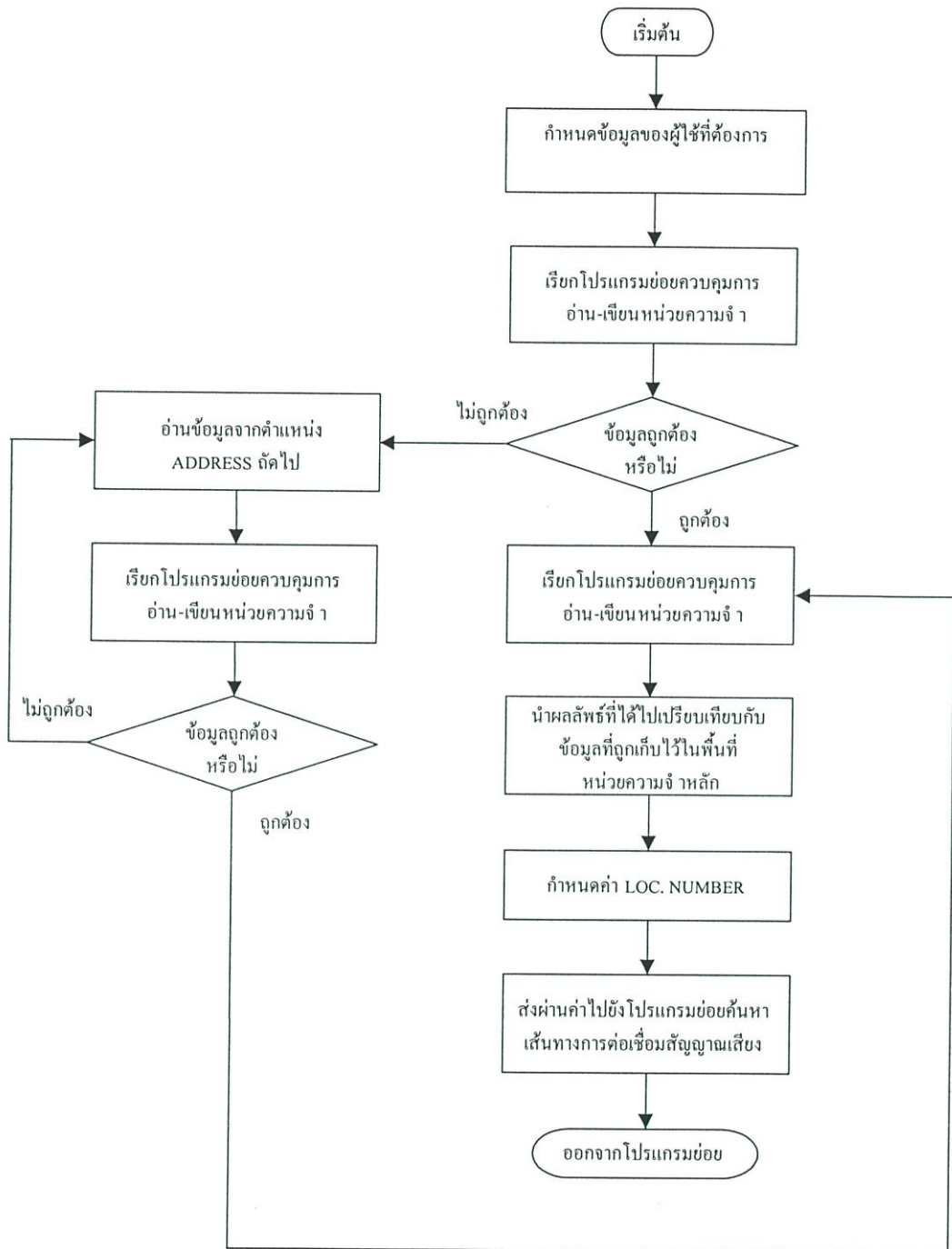
ภาพที่ 4.22 แสดงโฟลชาร์ตการทำงานของโปรแกรมหลัก



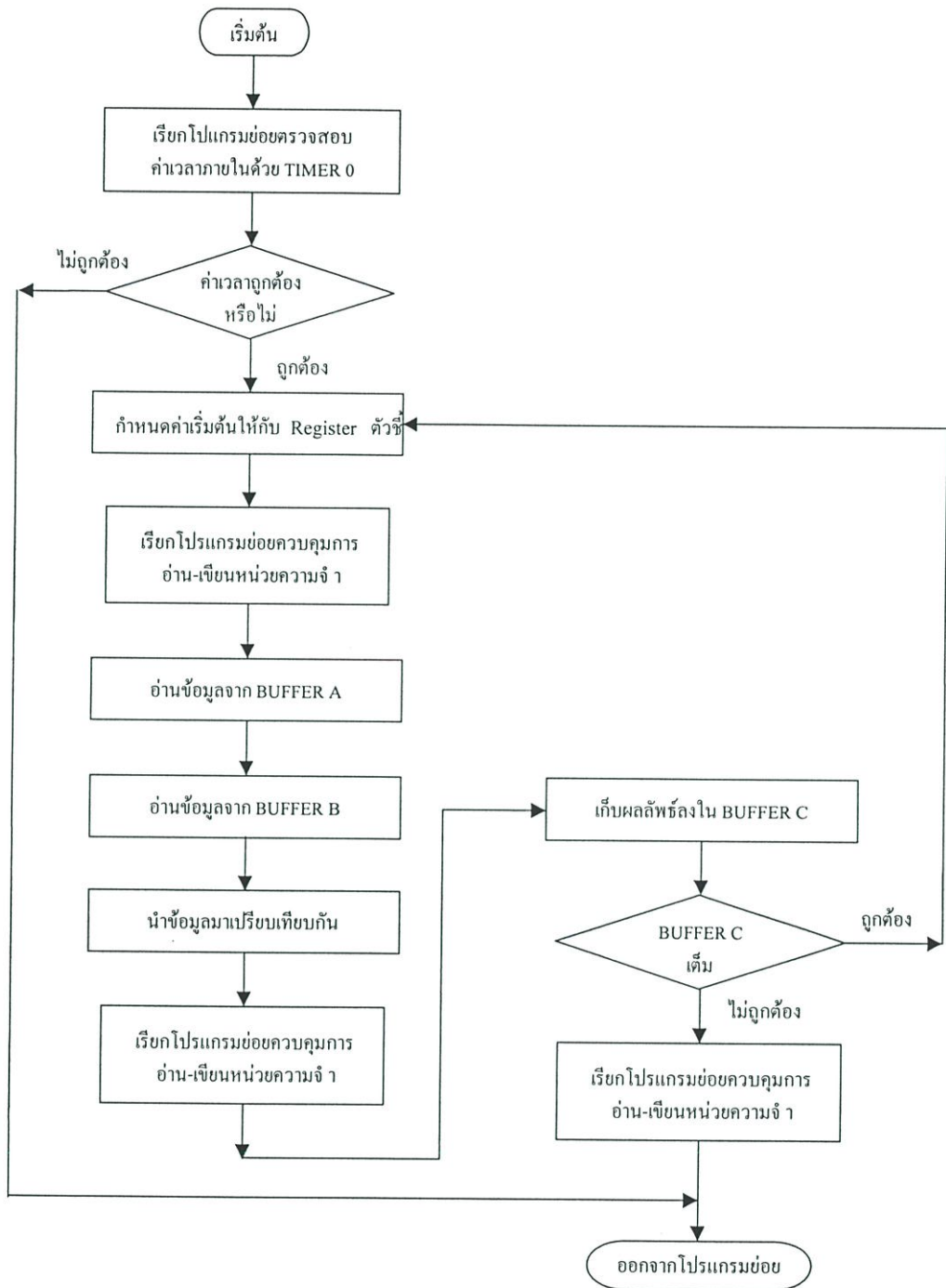
ภาพที่ 4.23 แสดงโพลซาร์ทโปรแกรมช่วยควบคุมการส่งสัญญาณกระดิ่ง



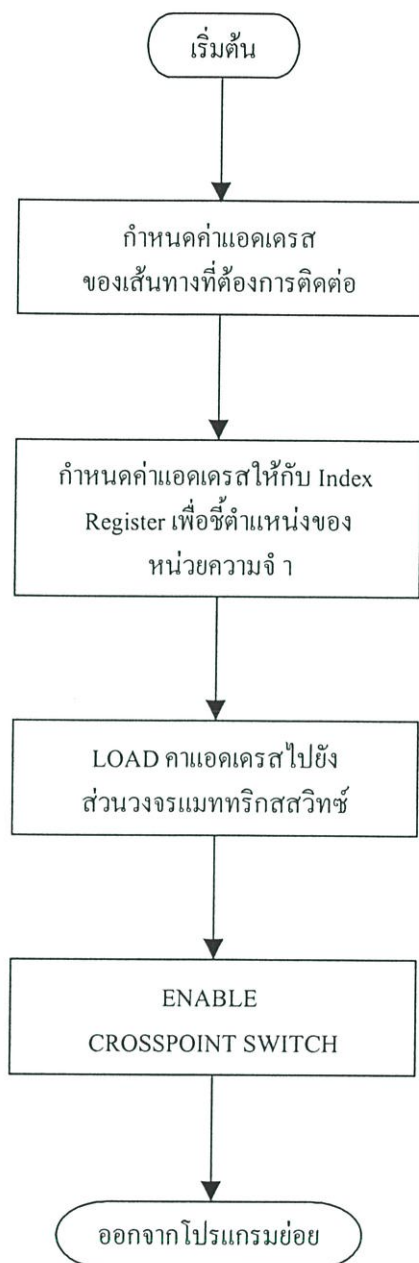
ภาพที่ 4.24 แสดงโพลซาร์ทโปรแกรมย่อยค้นหาเส้นทาง การต่อเชื่อมสัญญาณเสียง



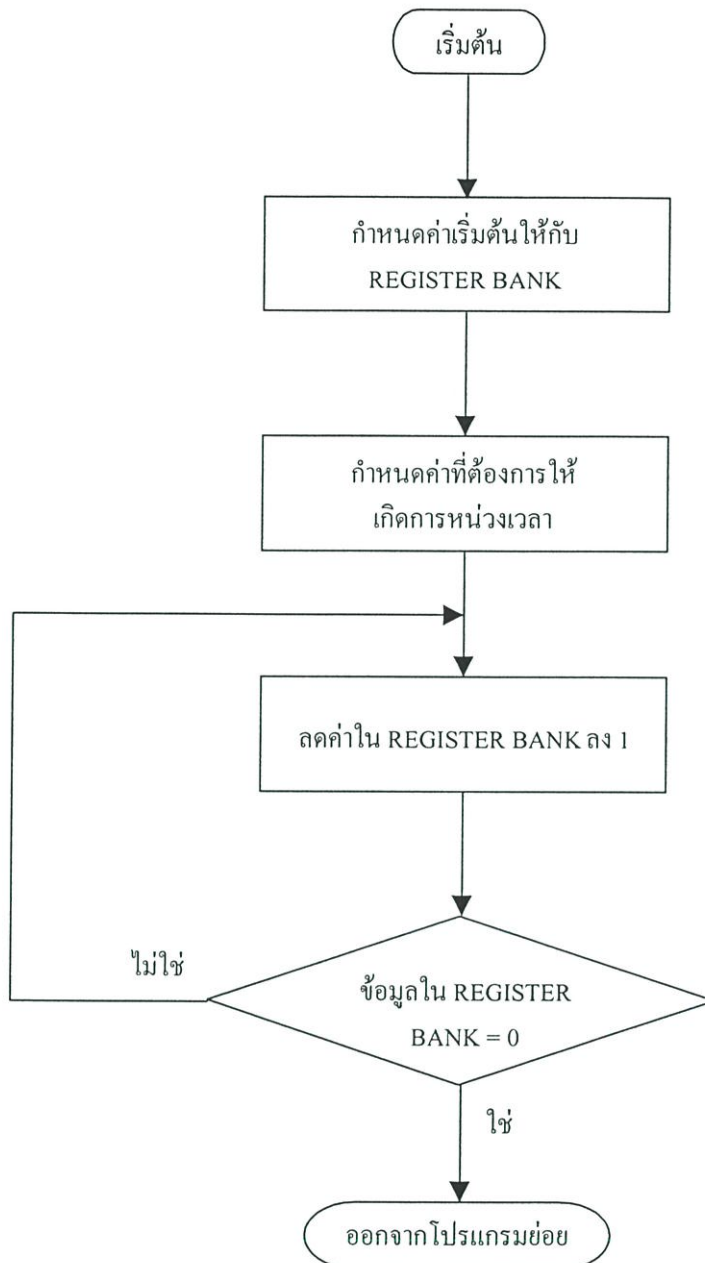
ภาพที่ 4.25 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยค้นหาข้อมูลผู้ใช้



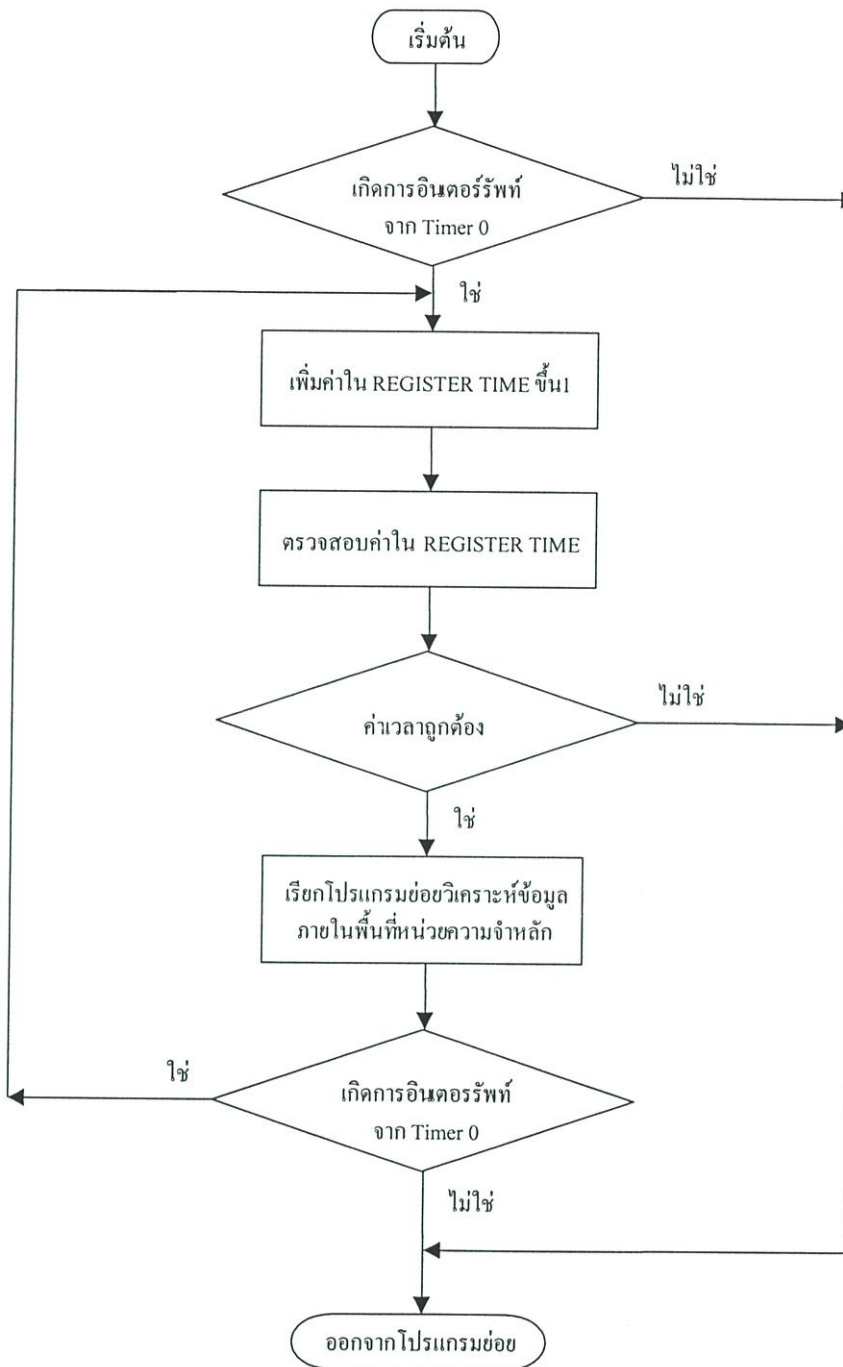
ภาพที่ 4.26 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยวิเคราะห์ข้อมูลในพื้นที่หน่วยความจำหลัก



ภาพที่ 4.27 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยฐานข้อมูลเส้นทาง การต่อเชื่อมสัญญาณเสียง



ภาพที่ 4.28 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยควบคุมการหน่วงเวลา



ภาพที่ 4.29 แสดงโฟลชาร์ทโปรแกรมย่อยตรวจสอบค่าเวลาด้วย TIMER 0

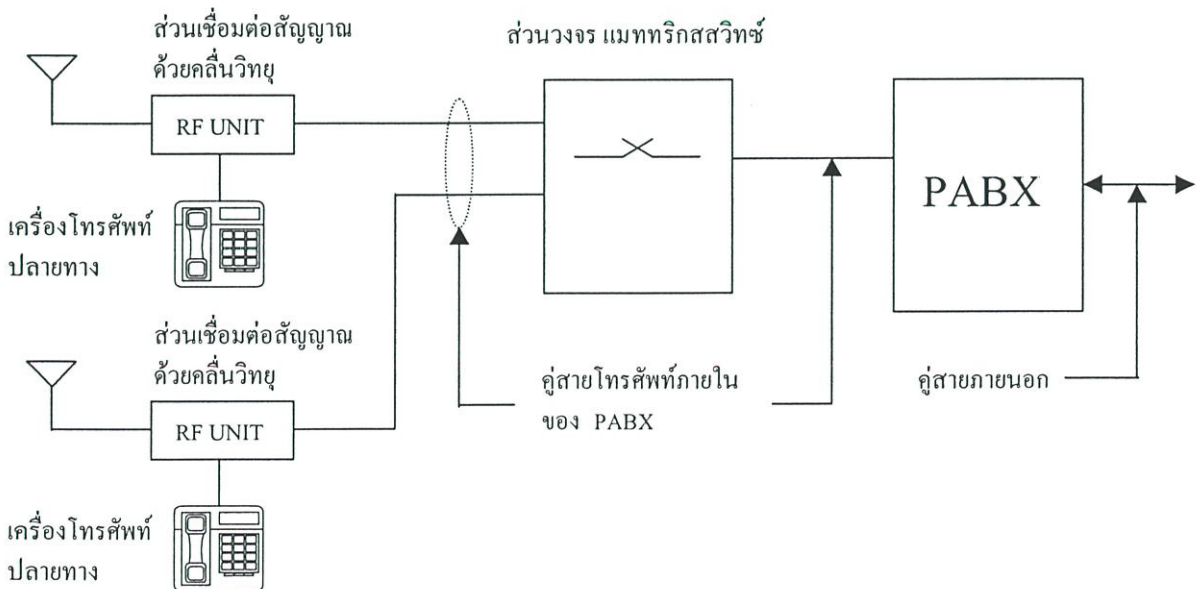
บทที่ 5

ผลการทดลองและการวิเคราะห์

การทดลองโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ดให้ทำการเชื่อมต่ออุปกรณ์ในส่วนต่าง ๆ เข้าด้วยกันดังแสดงในภาพที่ 4.29 โดยการต่อ Input ของส่วนวงจรเมทริกสวิตช์ (Matrix Switch Circuit) เข้ากับคู่สายภายในของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) และนำส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ต่อเข้าทางด้าน Output ของ Matrix Switch Circuit ซึ่งจากการออกแบบให้มีลักษณะเป็น โมดูลทำให้สามารถเชื่อมต่อเข้ากับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ PABX ได้อย่างง่ายดาย โดยการนำคู่สายโทรศัพท์ภายในของ PABX ต่อผ่านโมดูลดังกล่าวออกไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) ส่วนควบคุมกลางภายในโมดูลจะทำการตรวจสอบข้อมูลของผู้ใช้ตลอดเวลาและการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงจะเริ่มต้นขึ้นทันทีเมื่อไม่มีการรับสาย (No Reply) ที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง

การทดสอบการทำงานแบ่งออกเป็น 7 ส่วน ดังต่อไปนี้

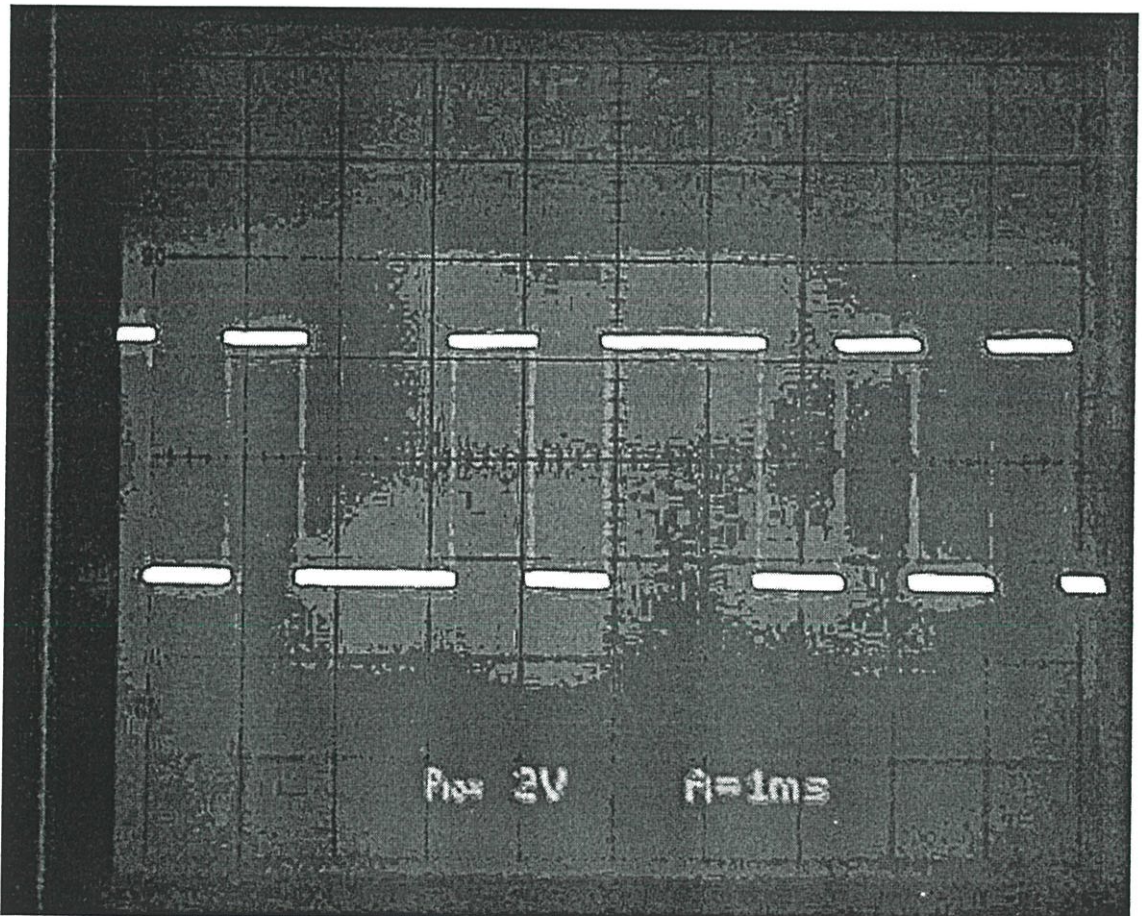
- 5.1 การทดสอบส่วนวงจรถูกแอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card)
- 5.2 การทดสอบส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit)
- 5.3 การทดสอบส่วนมอดูเลตสัญญาณ FSK (FSK Modulator)
- 5.4 การทดสอบส่วนดีมอดูเลตสัญญาณ FSK (FSK Demodulator)
- 5.5 การทดสอบส่วนวงจร CHANNEL COMBINER
- 5.6 การทดสอบส่วนวงจรถวจจับสัญญาณกระดิ่ง (Ringing Signal Detector)
- 5.7 การทดสอบส่วนวงจรเมทริกสวิตช์ (Matrix Switch Circuit)



ภาพที่ 5.1 แสดงการทดลองการเชื่อมต่อโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

5.1 การทดลองส่วนวงจรแอกทีฟการ์ด (WIRELESS ACTIVE CARD)

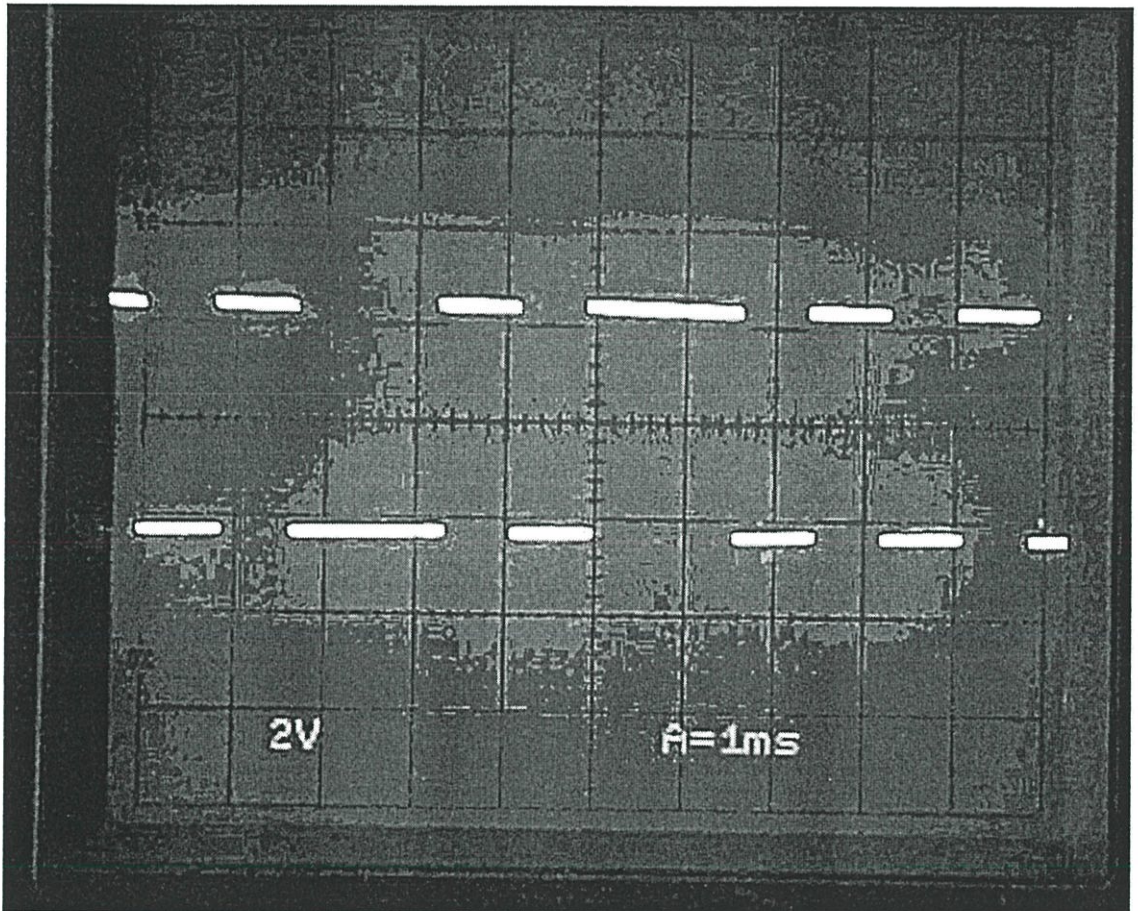
ส่วนวงจรแอกทีฟการ์ดทำหน้าที่ในการส่งรหัสข้อมูลไปให้กับส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ในรูปของคลื่นความถี่วิทยุ โดยรหัสข้อมูลที่สร้างขึ้นจะถูกส่งไปยังวงจรกำเนิดความถี่ (Oscillator) เพื่อทำการผสมสัญญาณรหัสข้อมูลเข้ากับความถี่คลื่นพาห์แล้วทวีคูณความถี่ขึ้น 3 เท่า ก่อนผ่านเข้าสู่วงจรขยายสัญญาณ (Power Amplifier) และผ่านวงจรกรองความถี่ย่าน 49 MHz. ก่อนส่งออกอากาศ ในส่วนของไมโครคอนโทรลเลอร์จะมีการควบคุมการทำงานให้มีการสร้างรหัสขึ้นภายในและจะคอยควบคุมการส่งรหัสออกมาทุก ๆ 5 วินาที ในภาพที่ 4.2 แสดงภาพของสัญญาณซึ่งเป็นรหัสประจำตัวของผู้ใช้ที่ถูกส่งออกมาทางขา 3 ของไอซีเบอร์ AT89C2051 ซึ่งมีการกำหนด Baud Rate เท่ากับ 1200



ภาพที่ 5.2 แสดงรหัสสัญญาณข้อมูลประจำ Active Card

5.2 การทดสอบส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (RADIO INTERFACE UNIT)

ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) ทำหน้าที่ในการรับสัญญาณที่ถูกส่งมาจาก Wireless Active Card โดยสัญญาณเข้ามาทางสายอากาศผ่านเข้าสู่วงจรกรองความถี่และวงจรขยายส่วนหน้าที่ใช้มอสเฟตเป็นตัวขยายสัญญาณส่งให้กับไอซี AN6161 ซึ่งภายในประกอบด้วยวงจรผลิตความถี่วงจรผสมความถี่ วงจรขยายความถี่กลางและวงจรขยายเสียง นอกจากนี้ไอซี



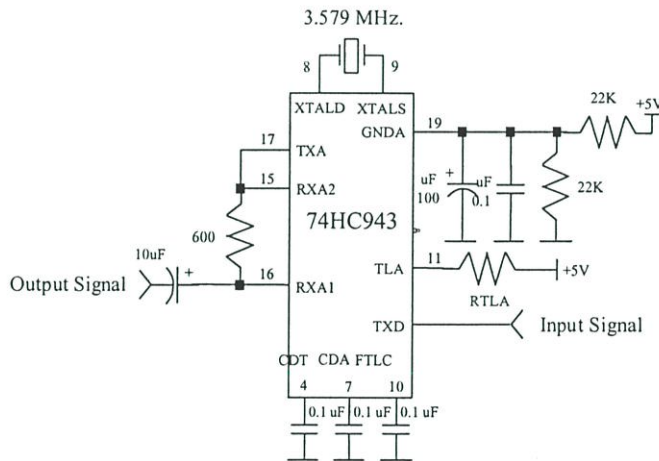
ภาพที่ 5.3 แสดงสัญญาณที่รับได้ที่ส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ

ตัวนี้ยังทำหน้าที่ในการดีเทคสัญญาณข้อมูล เอาท์พุทที่ได้ส่งให้กับวงจรมอดูเลทสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying) จากนั้นจะถูกป้อนเข้าสู่ทรานฟอร์มเมอร์ T3 ซึ่งเป็น Matching Transformer ไอซีเบอร์ MN1551 จะคอยตรวจสอบข้อมูลที่ดีเทคได้ว่าถูกต้องกับรหัสที่กำหนดไว้หรือไม่ซึ่งหมายถึง 4 บิตแรกของข้อมูล หากถูกต้องก็จะส่งสัญญาณไปยังทรานซิสเตอร์ Q17 ให้ทำการเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์เข้ากับ Matching Transformer ทำให้คู่สายโทรศัพท์อยู่ในสภาวะยกหูส่งสัญญาณไปยังส่วนประมวลผลกลาง จากนั้นจะกลับสู่สภาวะวางหูเมื่อไม่มีรหัสจาก Wireless Active Card ส่งเข้ามา ในสภาวะวางหูหากมีการเรียกเข้ามายังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber)

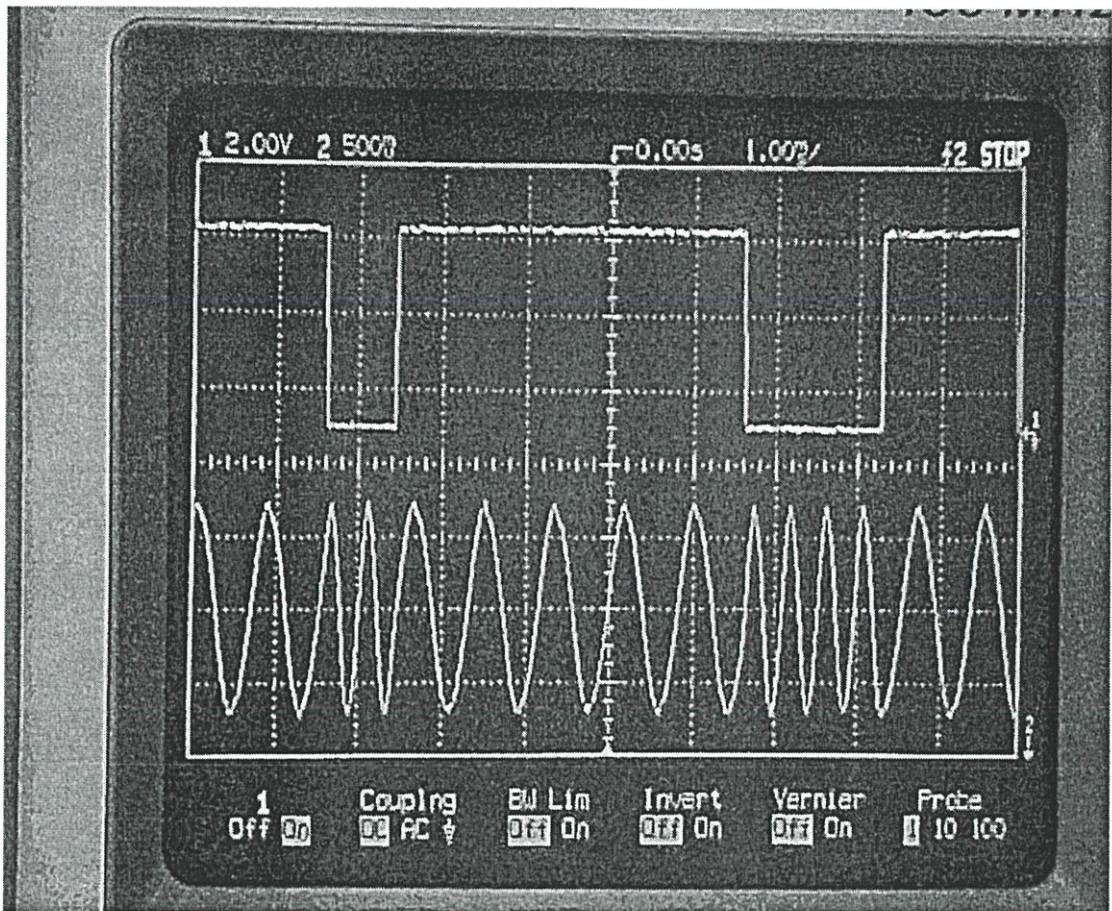
ผู้ใช้สามารถรับสาย (Hook Off) ได้ตามปรกติเพื่อติดต่อกับผู้เรียกค้นทางซึ่งอาจเป็นการเรียกมาจากเครื่องโทรศัพท์ปลายทางด้วยตนเองหรืออาจเป็นการเรียกมาจากคู่สายภายนอก การทดสอบผู้ใช้สามารถทำการเรียกจากเครื่องโทรศัพท์ไปยังคู่สายอื่นได้ตามปรกติ

5.3 การทดสอบส่วนมอดูเลตสัญญาณ FSK (FSK MODULATOR)

การทดสอบการทำงานของส่วนมอดูเลตสัญญาณ FSK ให้ทำการป้อนสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัลเข้าทางด้านอินพุท (ขา TXD) ของไอซีเบอร์ 74HC943 ซึ่งเป็นไอซีที่ทำหน้าที่ในการแปลงสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัลให้เป็นสัญญาณอนาล็อกแบบ FSK (Frequency Shift Keying) แล้วทำการวัดสัญญาณทางด้านเอาต์พุทที่ป้อนเข้าสู่ Matching Transformer T3 ต่อไป ซึ่งความถี่ f_1 ของสัญญาณ FSK แทนสถานะลอจิก “High” ของสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัล และความถี่ f_2 ของสัญญาณ FSK แทนสถานะลอจิก “Low” ของสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัล ตามลำดับ ดังแสดงให้เห็นในภาพที่ 5.3 ซึ่งเป็นการเปรียบเทียบสัญญาณที่เป็นรหัสข้อมูลของผู้ใช้กับสัญญาณ FSK ที่ถูกมอดูเลตแล้ว



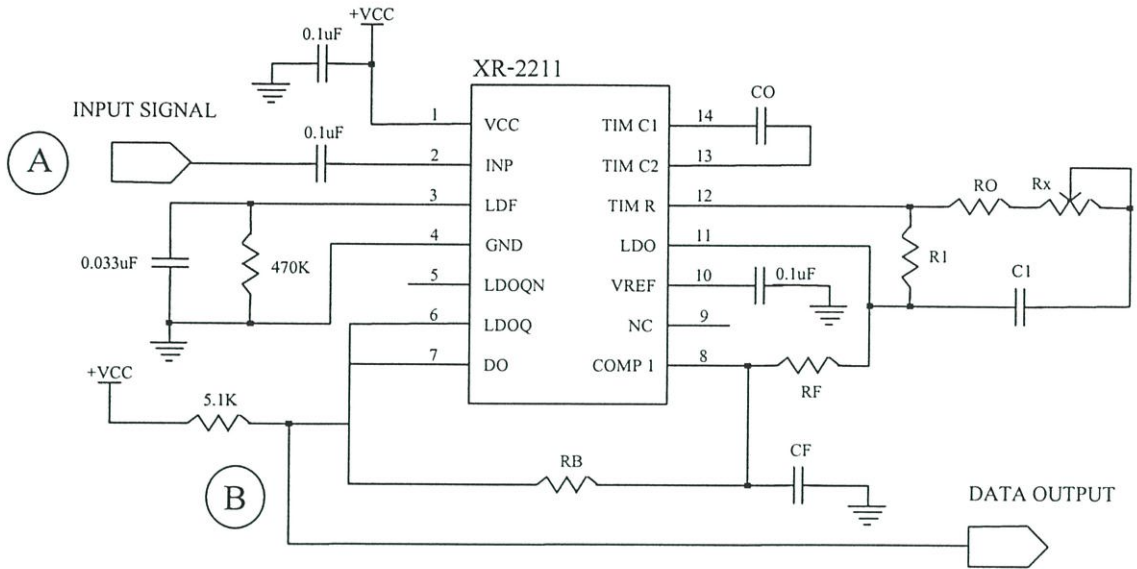
ภาพที่ 5.4 แสดงวงจรส่วนมอดูเลตสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying)



ภาพที่ 5.5 แสดงรหัสข้อมูลของผู้ใช้ที่ถูกมอดูเลทเป็นสัญญาณ FSK (Frequency Shift Keying)

5.4 การทดสอบส่วนดีมอดูเลทสัญญาณ FSK (FSK DEMODULATOR)

การทดสอบวงจรส่วนดีมอดูเลทสัญญาณ FSK ทำได้โดยการต่อส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) เข้ากับส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) ซึ่งข้อมูลของผู้ใช้จะถูกส่งมาในรูปของสัญญาณอนาล็อกแบบ FSK (Frequency Shift Keying) มายังส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) ทางด้านวงจรเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์มาเข้ายังส่วนดีมอดูเลทสัญญาณ FSK ทางขา INP คือจุด A ส่วนสัญญาณเข้าที่พุดที่ได้ออกมาทางขา DO คือจุด B จะเป็นสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัลซึ่งเป็นข้อมูลของผู้ใช้ ดังแสดงในภาพที่ 5.5 ซึ่งเป็นการเปรียบเทียบระหว่างสัญญาณข้อมูลของผู้ใช้ที่ตีเทคได้จากส่วนควบคุมการทำงานของส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุและสัญญาณเข้าที่พุดที่ได้จากส่วนวงจรดีมอดูเลทสัญญาณ FSK

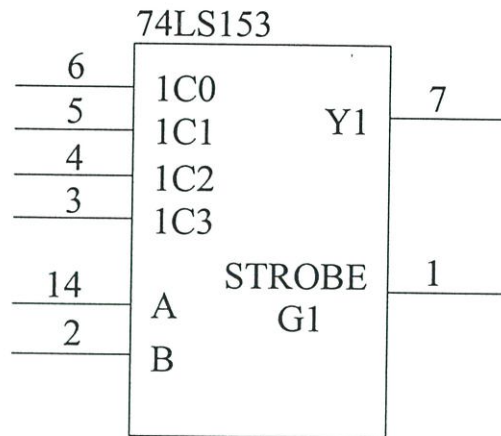


ภาพที่ 5.6 แสดงการทดสอบส่วนวงจรคิโมดูลเลขสัญญาณ FSK

5.5 การทดสอบส่วนวงจรรวมสัญญาณ (CHANNEL COMBINER)

ส่วนของวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner) ทำหน้าที่รับสัญญาณที่ถูกส่งมาจากส่วนวงจรคิโมดูลเลขสัญญาณ FSK จำนวน 4 ช่องสัญญาณเพื่อทำการรวมออกไปทางด้านเข้าที่พุทเป็น 1 ช่องสัญญาณแบบอนุกรมส่งให้กับส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ทำการวิเคราะห์ข้อมูลต่อไป

การทดสอบวงจรดังแสดงในภาพที่ 5.5 การกำหนดให้มีการเลือกรับสัญญาณของ Channel Combiner ทำได้โดยการกำหนดค่าตามตารางที่ 5.1 โดยให้ A และ B เป็นขาที่กำหนดการเลือกรับข้อมูลของ C0 ถึง C3 และให้ Strobe G1 มีสถานะลอจิกเป็น “Low” ในการทดลองให้ป้อนสัญญาณข้อมูลแบบดิจิตอลจำนวน 4 สัญญาณเข้าทางอินพุทขา C1-C3 ตามลำดับ จากนั้นให้ส่วนประมวลผลกลางสั่งให้มีการควบคุมการทำงานเลือกรับสัญญาณที่ช่องจากช่องที่ 1 ถึงช่องที่ 4 โดยเข้าที่พุทที่ได้ในแต่ละครั้งให้ทำการวัดสัญญาณว่าถูกต้องตรงกับทางด้านอินพุทหรือไม่ ซึ่งในการรับสัญญาณแต่ละครั้งจำเป็นต้องคำนึงถึงช่วงระยะเวลาที่สัญญาณแต่ละชุดใช้จนสิ้นสุดข้อมูล วิธีที่สองคือเมื่อสั่งให้ส่วนควบคุมกลาง (Central Processing Unit) รับสัญญาณที่ได้ไปเก็บไว้ที่หน่วยความจำหลักของระบบแล้วให้ทำการตรวจสอบข้อมูลว่าถูกต้องหรือไม่โดยกระบวนการทางซอฟต์แวร์ถ้าถูกต้องกำหนดให้แสดงผลออกทาง Port 1 ของ CPU



ภาพที่ 5.7 แสดงการทดสอบวงจรรวมสัญญาณ (Channel Combiner)

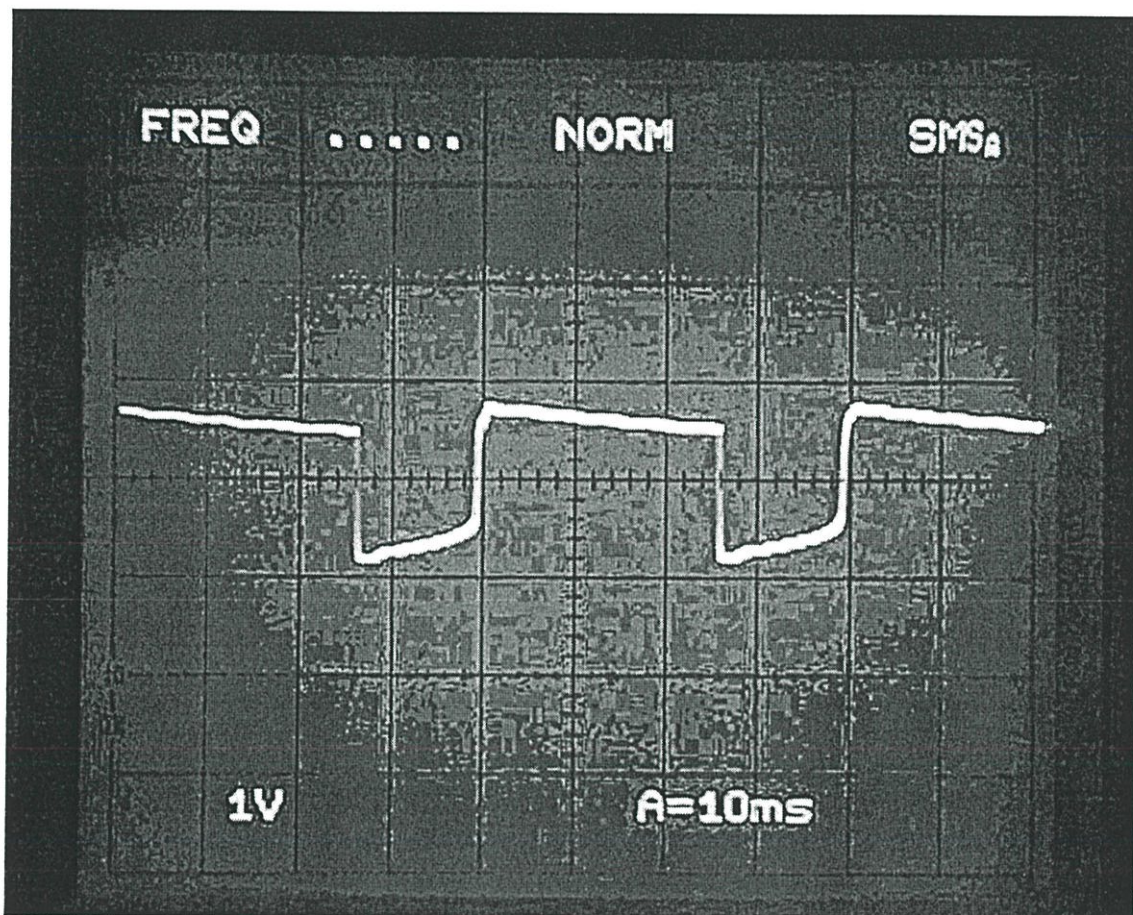
ตารางที่ 5.1 แสดงการทดลองการกำหนดค่าการทำงานของ Channel Combiner

STROBE G1	B	A	Y1
L	L	L	1C0
L	L	H	1C1
L	H	L	1C2
L	H	H	1C3

5.6 การทดสอบส่วนวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง (RINGING SIGNAL DETECTOR)

ส่วนตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง (Ringing Signal Detector) ทำหน้าที่ตรวจจับสัญญาณกระดิ่งภายในคู่สายโทรศัพท์ที่มีการเรียกเข้ามา การทดสอบให้ทำการเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์ภายในของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) เข้ากับส่วนเชื่อมต่อคู่สายโทรศัพท์ทางด้านอินพุตของส่วนวงจรแมทริกซ์สวิตช์ (Matrix Switch Circuit) จากนั้นให้ทำการเรียกเข้ามายังเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง (Subscriber) เมื่อมีสัญญาณกระดิ่งเข้ามาให้ทำการวัดสัญญาณด้วยเครื่องออสซิลโลสโคปทางด้านเอาต์พุตของออปโตคัปเปิ้ล ซึ่งเป็นไอซีเชื่อมโยงทางแสงเบอร์ 4N25 จะได้สัญญาณดังแสดงในภาพที่ 5.7 ซึ่งสัญญาณเอาต์พุตที่ได้นี้ถูกส่งไปทำการเปรียบเทียบกับวงจรโมโนสเตเบิลผ่านไอซีที่ทำหน้าที่เป็นบัฟเฟอร์เบอร์ 74LS244 ก่อนส่งสัญญาณไปยังส่วนประมวลผลกลางเพื่อบอกให้ทราบว่าการเรียกเข้ามายังคู่สายภายในของเครื่อง

ชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX ด้วยวิธีการอ่านค่าเข้ามาทางส่วนที่เรียกว่าอินพุท-เอาต์พุทพอร์ทหรืออีกวิธีหนึ่งคือใช้วิธีการสร้างสัญญาณอินเตอร์รัพท์จากส่วนวงจรตรวจจับกระดิ่ง



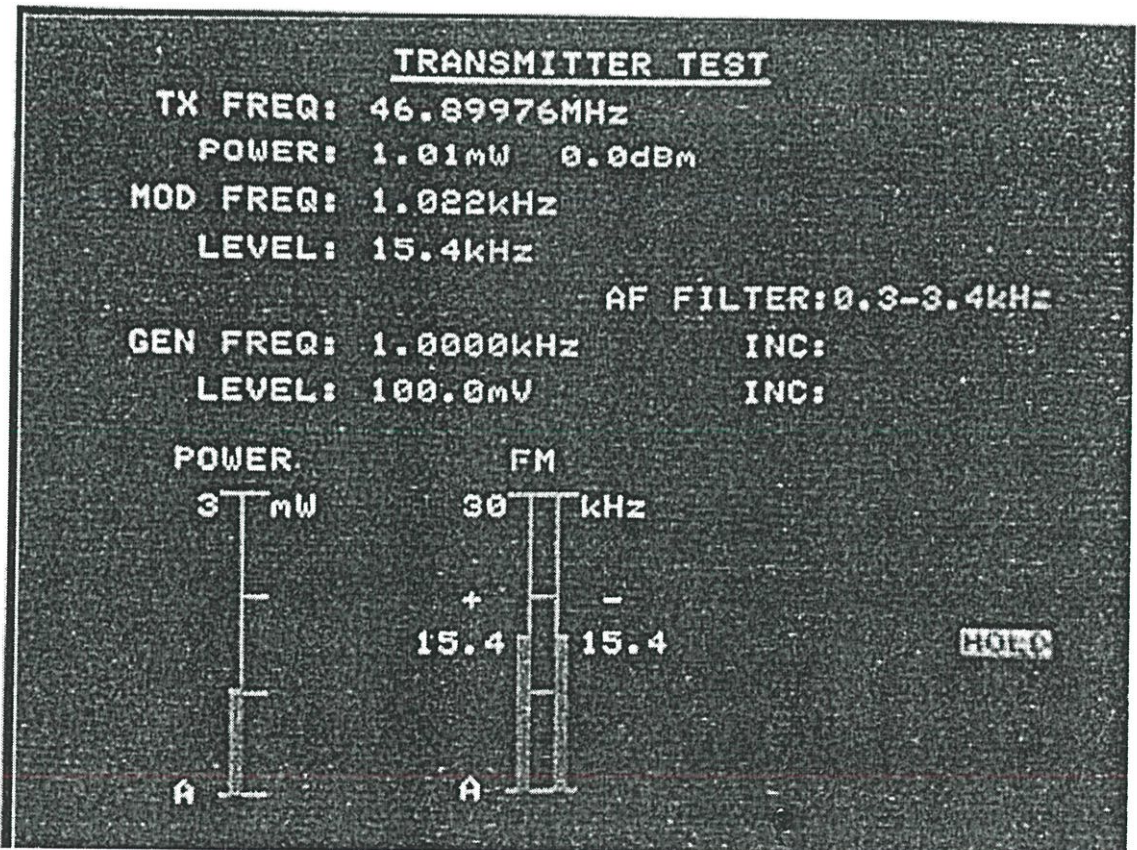
ภาพที่ 5.8 แสดงสัญญาณเอาต์พุทที่ได้จากส่วนวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง

ส่งไปอินเตอร์รัพท์การทำงานของส่วนประมวลผลกลางเพื่อให้ทำการตรวจสอบการเรียกของกลุ่มสายโทรศัพท์ว่าเป็นการเรียกเข้ามายังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางเครื่องใด

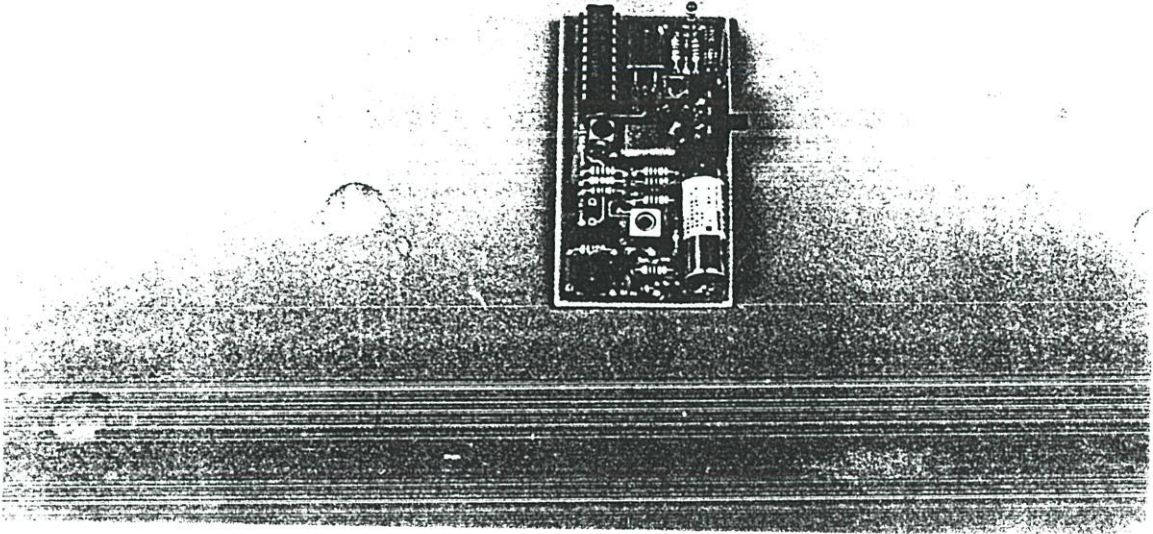
5.7 การทดสอบส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ (MATRIX SWITCH CIRCUIT)

ส่วนวงจรเมทริกซ์สวิตช์ทำหน้าที่ในการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงจากทางด้านอินพุทไปยังเอาต์พุท โดยการกำหนดข้อมูลให้กับส่วนรับข้อมูลซึ่งถูกส่งมาจากส่วนที่เรียกว่าอินพุท-เอาต์พุทพอร์ท ในการทดลองการทำงานให้ป้อนสัญญาณคลื่นรูปซายน์ความถี่ 1 กิโลเฮิร์ต ขนาด $1 V_{p-p}$ เข้าทางด้านอินพุท Y0 และทำการวัดสัญญาณเอาต์พุททางขา X0 หลังจากการกำหนดโปรแกรมควบคุมการทำงานให้กับส่วนประมวลผลกลาง ในขณะเดียวกันให้กำหนดข้อมูลในการสร้างเส้นทาง การต่อเชื่อมสัญญาณเสียงให้กับอินพุททางด้าน Y2 และทำการวัดสัญญาณเอาต์พุททางด้าน X2

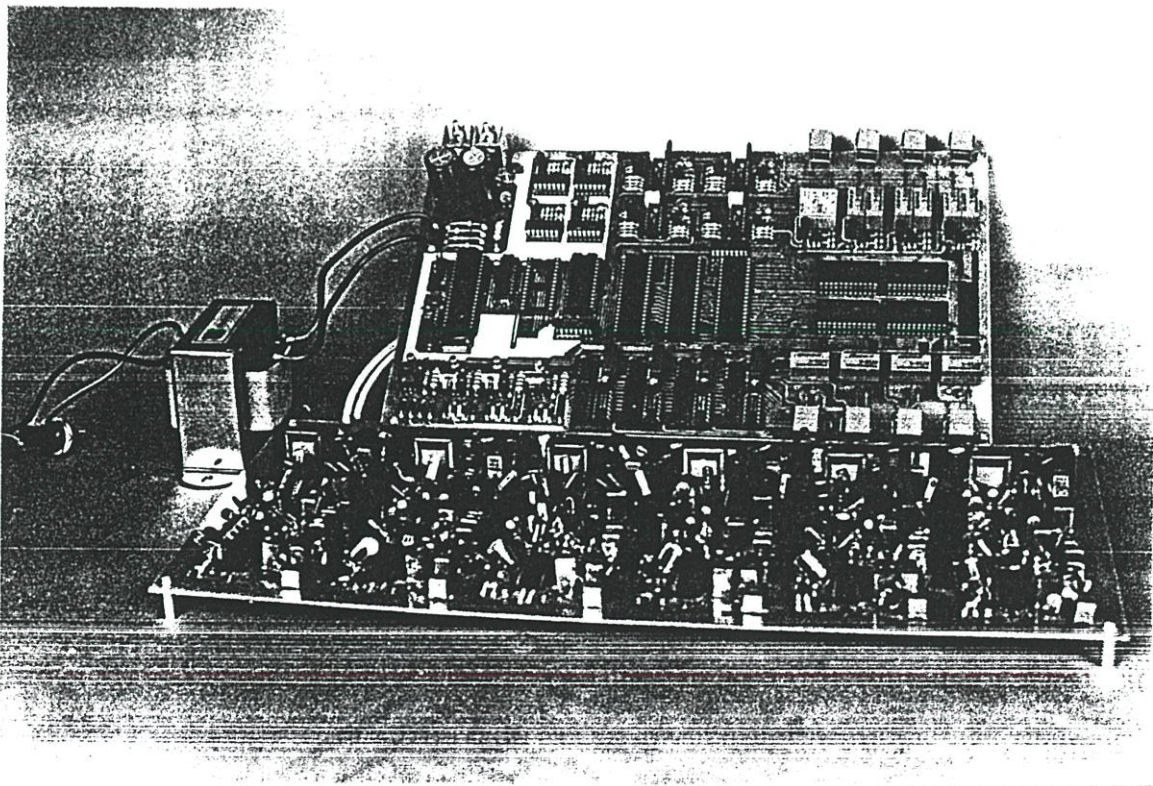
ตามลำดับ หรืออาจทำการกำหนดข้อมูลให้มีการสร้างเส้นทางการเชื่อมต่อสัญญาณเสียงไปยัง อินพุต-เอาพุต อื่น ๆ ภายในแมทริกส์สวิตช์ โดยจะสังเกตเห็นได้ในขณะที่แมทริกส์สวิตช์ให้การต่อเชื่อมสัญญาณเสียงในเส้นทางหนึ่ง ๆ จะสามารถสร้างการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงขึ้นมาในเส้นทางอื่นได้โดยที่ไม่มีการยกเลิกเส้นทางที่ให้บริการอยู่เนื่องข้อมูลที่ใช้ในการกำหนดการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงที่ถูกส่งมาจากส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ผ่านทางส่วนที่เรียกว่าอินพุต-เอาพุตพอร์ท มายังแมทริกส์สวิตช์จะถูกเก็บข้อมูลดังกล่าวไว้ใน บัฟเฟอร์ที่มีอยู่ภายใน ดังนั้นหากไม่มีการเปลี่ยนแปลงข้อมูลการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงเข้ามาใหม่การสร้างเส้นทางจะยังคงรักษาสถานะเดิมไว้ตลอดเวลา นอกจากการกำหนดเส้นทางจากทางด้านอินพุตไปยังเอาพุตเป็นแบบตายตัวแล้วยังสามารถทำการกำหนดเส้นทางได้จากการวิเคราะห์ ข้อมูลว่าเส้นทางใดอยู่ในสถานะใช้งาน (Engage) และเส้นทางใดอยู่ในสถานะว่าง (Reserve) โดยใช้วิธีการตรวจสอบค่าของแฟล็กข้อมูล (Flag) ที่เกิดจากการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียง วิธีนี้จะทำให้แมทริกส์สามารถหาเส้นทางที่ว่างอยู่ภายในแมทริกส์สวิตช์ได้เองโดยอัตโนมัติ รวมทั้งยังเป็นการเพิ่มจำนวนเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงให้สามารถทำได้มากกว่าวิธีแรก



ภาพที่ 5.9 แสดงสัญญาณที่วัดได้จากเครื่อง Radio Test Set



ภาพที่ 5.10 แสดงเครื่องต้นแบบของส่วนวงจรแอกทีฟการ์ด (Wireless Active Card)



ภาพที่ 5.11 แสดงเครื่องต้นแบบของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

บทที่ 6

สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ

จากการทดลองโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด (Active Card Access Telephone) สามารถทำการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงจากผู้เรียก (Calling Parties) ไปยังผู้ถูกเรียก (Called Parties) ได้อย่างถูกต้องภายใต้การทำงานของเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX โดยการวิเคราะห์ข้อมูลของส่วนประมวลผลกลางของระบบ (Central Processing Unit) ซึ่งข้อมูลดังกล่าวถูกส่งมาจาก Wireless Active Card หากมีการเรียกเข้ามายังการ์ดจะทำให้เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางสามารถให้บริการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงไปยังผู้ใช้ได้โดยอัตโนมัติ ดังนั้นจึงทำให้ผู้ใช้ไม่จำเป็นต้องประจำอยู่ที่เลขหมายของตนเองตลอดเวลาหรือไม่จำเป็นต้องพกเครื่องโทรศัพท์ติดตัวไว้ตลอดเวลา (ในกรณีที่เป็นเครื่องโทรศัพท์แบบ Cordless Phone) แต่สามารถไปอยู่ ณ บริเวณอื่น ๆ ภายในอาคารสำนักงานหรือที่พักอาศัยและยังคงสามารถรับสาย (Hook Off) ได้จากเครื่องโทรศัพท์ที่อยู่ใกล้มากที่สุด ส่งผลให้ผู้ใช้งานสามารถใช้โทรศัพท์ได้ทุกที่ไม่ว่าจะเป็นการเรียกไปยังคู่สายภายนอกหรือรับสายโดยไม่ต้องผ่าน โอเพอร์เรเตอร์

อย่างไรก็ตาม ถึงแม้ว่าโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ดที่ได้ทำการออกแบบขึ้นจะสามารถสร้างเส้นทางการติดต่อสื่อสารระหว่างผู้ใช้ (Communications Routing) ได้โดยอัตโนมัติ รวมทั้งลดข้อผิดพลาดจากการไม่มีผู้รับสายปลายทาง (No Reply) อันมีสาเหตุเนื่องมาจากผู้ใช้ไปอยู่ห้องอื่นก็ตาม หากแต่ยังคงต้องคำนึงถึงการออกแบบการวางตำแหน่งของส่วนเชื่อมต่อสัญญาณด้วยคลื่นวิทยุ (Radio Interface Unit) เพื่อความถูกต้องของข้อมูลที่ใช้ในการกำหนดการสร้างเส้นทางการต่อเชื่อมสัญญาณเสียงของส่วนวงจรเมทริกส์สวิตซ์ และในการออกแบบจำเป็นต้องคำนึงถึงค่าอุปกรณ์ที่มีอยู่ในท้องตลาดอย่างละเอียดเพื่อให้สอดคล้องกับค่าที่ได้จากการคำนวณ

นอกจากนี้ แนวทางการพัฒนาขั้นต่อไปควรออกแบบให้สามารถแสดงข้อมูลของผู้ถูกเรียกปลายทางโดยใช้ส่วนแสดงผล LCD หรือวิธีการอื่น ๆ เช่นเสียงสัญญาณกระดิ่งที่แตกต่างกันสำหรับผู้ใช้แต่ละคน

บรรณานุกรม

- [1] J. L. Fike and G. E. Friend, "Understanding Telephone Electronic" Howard W. Sams & Company, 1989.
- [2] John C. McDonald, ed., *Fundamentals of Digital Switching*, Plenum Press, New York, 1983.
- [3] GRINSEC, *La Communication Electronique*, Vols. 1, 2, Editions Eyrolles, Paris, 1980
- [4] M. R. Aaron, "Digital Communications-The Silent (R) evolution?" *IEEE Communications Magazine*, January 1979, pp 16-26.
- [5] C. Clos, "A Study of Non-Blocking Switching Networks," *Bell System Technical Journal*, March 1953, pp 406-424.
- [6] L. A. Baxter, P. R. Berkowitz, C. A. Buzzard, J. J. Horenkamp and F. E. Wyatt, "System 75: Communications and Control Architecture," *AT&T Technical Journal*, January 1985, pp 153-173.
- [7] F. D. Reese, "Memo to Management-You Must Appraise How New Technology Fits Customers," *Telephone Engineering and Management*, October 1, 1975, pp 116-121.
- [8] D. L. Carney, J. I. Cochrane, L. J. Gitten, E. M. Prell, and R. Staehler, "The 5 ESS Switching System: Architectural Overview," *AT&T Technical Journal*, August 1985, pp 1339-1356.
- [9] Federal Communications Commission, *Report and Order*, Docket No. 19311, FCC 74-985, released September 27, 1974.
- [10] "AR6A Radio System," *Bell System Technical journal*, Decenber 1983.
- [11] S. Pasupathy, "Minimum Shift Keying: A Spectrally Efficient Modulation," *IEEE Communications Magazine*, July 1979, pp 14-22.
- [12] R. E. Ziemer and W. H. Tranter, *Principles of Communications*, Houghton Mifflin Company, Boston, 1976.
- [13] F. Halsall *Data Communications, Computer Networks and Open Systems*. Harlow : Addison Wesley Longman, (1992)
- [14] S. Haykin *An Introduction to Analogue and Digital Commnications*. Wiley Hetzel S.A., Bateman A. and McGeehan J.P. (1991) LINC transmitters. *Electronic Letters*, May, (1989)
- [15] R.W. Lucky, J. Saly and Welden S.J. (1968) *Principles of Data Communications*. New York : McGraw-Hill

- [16] V. Petrovic "Reduction of spurious emission from radio transmitters by means of modulation feedback." *Proc. IEE Conference on Radio Spectrum Conservation Techniques*, pp. 44-9, September, (1983)
- [17] J.G. Proakis *Digital Communications*. McGraw-Hall, (1989)
- [18] M. Schwartz *Information, Transmission, Modulation and Noise*. McGraw-Hall, (1990)
- [19] P.H. Young *Electronic Communications Techniques*. USA : Maxwell-MacMillan, (1991)
- [20] R. Ziemer and R. Peterson *Introduction to Digital Communications*. Macmillan, (1992)

ภาคผนวก (ก)
การแบ่งย่านความถี่วิทยุตามมาตรฐาน FCC

การแบ่งย่านความถี่วิทยุตามมาตรฐาน FCC

FCC หรือ Federal Communication Commission คือสหภาพโทรคมนาคมระหว่างประเทศได้ตราบทบัญญัติเกี่ยวกับวิทยุ-โทรคมนาคมระหว่างประเทศเมื่อปี พ.ศ. 2490 เพื่อกำหนดให้ระบบโทรคมนาคมระหว่างประเทศมีความสอดคล้องกัน โดยในช่วงเริ่มแรกกำหนดย่านความถี่วิทยุออกเป็นช่วงต่าง ๆ ดังนี้

ความถี่	ชื่อเรียก	การใช้งาน
30 – 300 KHz.	Low Frequency (LF)	บริการส่งวิทยุกระจายเสียง เอเอ็มทางยุโรป
300 – 3,000 KHz.	Medium Frequency (MF)	วิทยุเอเอ็ม คลื่นยาว (LW) คลื่นปานกลาง (MW) คลื่นสั้น (SW)
3 – 30 MHz.	High Frequency (HF)	วิทยุเอเอ็ม วิทยุตำรวจ วิทยุซิงเกิลไซด์แบนด์ วิทยุซีบี (CB)
30 – 300 MHz.	Very High Frequency (VHF)	ทีวี (ส่งได้ 12 ช่อง) เอฟเอ็ม วิทยุของราชการ ความถี่วิทยุสมัครเล่น
300 – 3,000 MHz.	Ultra High Frequency (UHF)	ทีวี (ส่งได้ 69 ช่อง) วิทยุโทรคมนาคม UHF ของทางราชการ
3 – 30 GHz.	Super High Frequency (SHF)	ไมโครเวฟ
30 – 300 GHz.	Extremely High Frequency (EHF)	เรดาร์ ดาวเทียม โซนาร์

ภาคผนวก (ข)

โปรแกรมควบคุมการทำงานของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอกทีฟการ์ด

```

1      ;*****
2      ;***** MT8804.ASM *****
3      ;*****
4      ;
5      ; CPU          >> MICROCONTROLLER MCS-51 #89C55
6      ; MEMORY       >> 2 * 8 KBYTES DATA MEMORY
7      ;              >> 1 * 8 KBYTES PROGRAM MEMORY
8      ; AUTHER       >> Mr. Boonyarit Pongprasert
9      ; FILENAME     >> MT8804.ASM
10     ; CROSSPOINT   >> 4 * MT8804
11     ; DEMODULATOR >> FREQUENCY SHIFT KEYING
12     ; RINGING SIGNAL DETECTOR >> 4 CHANNELS
13     ;
14     ;*****
15     ;
2710= 16     COUNT_TIME      EQU    10000
0064= 17     TIME          EQU    100
0000= 18     HOOK_SW1      EQU    00H
0001= 19     HOOK_SW2      EQU    01H
0002= 20     HOOK_SW3      EQU    02H
0003= 21     HOOK_SW4      EQU    03H
0008= 22     HOOK_STS1     EQU    08H
0009= 23     HOOK_STS2     EQU    09H
000A= 24     HOOK_STS3     EQU    0AH
000B= 25     HOOK_STS4     EQU    0BH
0010= 26     SE_RNG1       EQU    010H
0011= 27     SE_RNG2       EQU    011H
0012= 28     SE_RNG3       EQU    012H
0013= 29     SE_RNG4       EQU    013H
0020= 30     RLY_LINE_I1    EQU    020H
0021= 31     RLY_LINE_I2    EQU    021H
0022= 32     RLY_LINE_I3    EQU    022H
0023= 33     RLY_LINE_I4    EQU    023H
0024= 34     RLY_LINE_O1    EQU    024H
0025= 35     RLY_LINE_O2    EQU    025H
0026= 36     RLY_LINE_O3    EQU    026H
0027= 37     RLY_LINE_O4    EQU    027H
0028= 38     _MR1          EQU    028H
0029= 39     _AE1          EQU    029H
002A= 40     _MR2          EQU    02AH
002B= 41     _AE2          EQU    02BH
002C= 42     _MR3          EQU    02CH
002D= 43     _AE3          EQU    02DH
002E= 44     _MR4          EQU    02EH
002F= 45     _AE4          EQU    02FH
0030= 46     _A0A          EQU    030H
0031= 47     _A1A          EQU    031H
0032= 48     _A2A          EQU    032H
0033= 49     _D0A          EQU    033H
0034= 50     _D1A          EQU    034H
0035= 51     _D2A          EQU    035H
0036= 52     _D3A          EQU    036H
0037= 53     _NCA          EQU    037H

```

0038=	54	_A0B	EQU	038H
0039=	55	_A1B	EQU	039H
003A=	56	_A2B	EQU	03AH
003B=	57	_D0B	EQU	03BH
003C=	58	_D1B	EQU	03CH

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 2

003D=	59	_D2B	EQU	03DH
003E=	60	_D3B	EQU	03EH
003F=	61	_NCB	EQU	03FH
0040=	62	LINE1_RING	EQU	040H
0041=	63	LINE2_RING	EQU	041H
0042=	64	LINE3_RING	EQU	042H
0043=	65	LINE4_RING	EQU	043H
0044=	66	NC	EQU	044H
0045=	67	STB_G	EQU	045H
0046=	68	SCN_A	EQU	046H
0047=	69	SCN_B	EQU	047H
0029=	70	DTI_NUM	EQU	029H
002A=	71	INDEXW_BUF_AB	EQU	02AH
002B=	72	INDEXR_BUF_AB	EQU	02BH
002C=	73	INDEXW_BUF_C	EQU	02CH
002D=	74	INDEXR_BUF_C	EQU	02DH
002E=	75	INDEXR_SCAN_IN	EQU	02EH
002F=	76	INDEXR_SRNG	EQU	02FH
0030=	77	INDEXW_INI	EQU	030H
0031=	78	INDEXW_CNT_A	EQU	031H
0032=	79	INDEXW_CNT_B	EQU	032H
0033=	80	INDEXW_HK	EQU	033H
0034=	81	INDEXW_CRSPT	EQU	034H
0035=	82	COUNT_RING	EQU	035H
0036=	83	RING_IN	EQU	036H
0037=	84	ID	EQU	037H
0038=	85	DTI	EQU	038H
0039=	86	MAIN_DATA	EQU	039H
003A=	87	TIME1	EQU	03AH
003B=	88	DATA_TEMP	EQU	03BH
003C=	89	MAIN_LOC	EQU	03CH
E000=	90	PORTA1	EQU	0E000H
E001=	91	PORTB1	EQU	0E001H
E002=	92	PORTC1	EQU	0E002H
E003=	93	CPNT1	EQU	0E003H
C000=	94	PORTA2	EQU	0C000H
C001=	95	PORTB2	EQU	0C001H
C002=	96	PORTC2	EQU	0C002H
C003=	97	CPNT2	EQU	0C003H
	98			
	99			
	100			
A000=	101	PORTA3	EQU	0A000H
A001=	102	PORTB3	EQU	0A001H
A002=	103	PORTC3	EQU	0A002H
A003=	104	CPNT3	EQU	0A003H
	105			
	106			

```

                                107
                                108
0000                                109                ORG  0000H
0000      020200                    110                LJMP  MAIN
                                111
0003                                112                ORG  0003H
0003      021D09                    113                LJMP  FGSK                ;
                                114
000B                                115                ORG  000BH
000B      C0D0                      116                PUSH  PSW
000D      C0E0                      117                PUSH  ACC

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 3

```

000F      C28C                      118                CLR   TR0
0011      053A                      119                INC   TIME1
0013      120327                    120                CALL  GH1
0016      D0E0                      121                POP   ACC
0018      D0D0                      122                POP   PSW
001A      C28D                      123                CLR   TF0
001C      D28C                      124                SETB  TR0
001E      32                        125                RETI
                                126
                                127
                                128
                                129                ;*****
                                130                ;***** MAIN PROGRAM *****
                                131                ;*****
                                132                ;
0200                                133                ORG  0200H
0200      759852                    134                MAIN:  MOV  SCON,#052H
0203      758921                    135                MOV  TMOD,#021H
0206      758DE8                    136                MOV  TH1,#-24
0209      758C27                    137                MOV  TH0,#HIGH COUNT_TIME
020C      758A10                    138                MOV  TL0,#LOW COUNT_TIME
020F      74FF                      139                MOV  A,#0FFH
0211      F590                      140                MOV  P1,A
0213      D28E                      141                SETB  TR1
0215      D2AF                      142                SETB  EA
0217      D2A9                      143                SETB  ET0
0219      D2A8                      144                SETB  EX0
021B      D28C                      145                SETB  TR0
021D      90E003                    146                MOV  DPTR,#CPNT1
0220      7480                      147                MOV  A,#080H
0222      F0                        148                MOVX @DPTR,A
                                149
                                150
                                151                ;***** INI *****
0223      90C003                    152                MOV  DPTR,#CPNT2
0226      7481                      153                MOV  A,#081H
0228      F0                        154                MOVX @DPTR,A
                                155                ;*****
                                156
                                157

```

```

0229      90A003      158          MOV   DPTR,#CPNT3
022C      7480        159          MOV   A,#080H
022E      F0         160          MOVX  @DPTR,A
022F      D2AF       161          SETB  EA
0231      D2A8       162          SETB  EX0
0233      1203D3     163          LCALL INI_BUFFER
0236      120339     164          LCALL INI_CRSPNT
0239      12039A     165          LCALL INI_ORG_PATH
          166
          167
          168
          169          ;*****
          170          ;**** SCAN DATA INPUT FROM CHANNEL OMBINER ****
          171          ;*****
          172          ;
023C      173          SCAN_DATA_INPUT:
023C      C246       174          SCNI:   CLR   SCN_A
023E      C247       175          CLR   SCN_B
0240      D245       176          SETB  STB_G

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 4

```

0242      121FC3     177          LCALL DELAY_1mS
0245      752E28     178          MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
0248      A82E       179          MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
024A      E6         180          MOV   A,@R0
024B      90E002     181          MOV   DPTR,#PORTC1
024E      F0         182          MOVX  @DPTR,A
024F      121FC3     183          LCALL DELAY_1mS
0252      C246       184          SCNI:   CLR   SCN_A
0254      C247       185          CLR   SCN_B
0256      C245       186          CLR   STB_G
0258      121FC3     187          LCALL DELAY_1mS
025B      752E28     188          MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
025E      A82E       189          MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
0260      E6         190          MOV   A,@R0
0261      90E002     191          MOV   DPTR,#PORTC1
0264      F0         192          MOVX  @DPTR,A
0265      121FC3     193          LCALL DELAY_1mS
0268      C298       194          CLR   RI
026A      3098FD     195          JNB  RI,$
026D      E599       196          MOV   A,SBUF
026F      1204C1     197          LCALL WRI_BUF_A
0272      752901     198          MOV   DTI_NUM,#01H
0275      1204F1     199          LCALL WRI_BUF_B
0278      00         200          NOP
0279      D245       201          SCNI:   SETB  STB_G
027B      121FC3     202          LCALL DELAY_1mS
027E      752E28     203          MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
0281      A82E       204          MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
0283      E6         205          MOV   A,@R0
0284      90E002     206          MOV   DPTR,#PORTC1
0287      F0         207          MOVX  @DPTR,A
0288      121FC3     208          LCALL DELAY_1mS
028B      D246       209          SETB  SCN_A

```

028D	C247	210
028F	C245	211
0291	121FC3	212
0294	752E28	213
0297	A82E	214
0299	E6	215
029A	90E002	216
029D	F0	217
029E	121FC3	218
02A1	C298	219
02A3	3098FD	220
02A6	E599	221
02A8	1204C1	222
02AB	752902	223
02AE	1204F1	224
02B1	00	225
02B2	D245	226
02B4	121FC3	227
02B7	752E28	228
02BA	A82E	229
02BC	E6	230
02BD	90E002	231
02C0	F0	232
02C1	121FC3	233
02C4	C246	234
02C6	D247	235

SCN3:

```

CLR   SCN_B
CLR   STB_G
LCALL DELAY_1mS
MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTC1
MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY_1mS
CLR   RI
JNB   RI,$
MOV   A,SBUF
LCALL WRI_BUF_A
MOV   DTI_NUM,#02H
LCALL WRI_BUF_B
NOP
SETB  STB_G
LCALL DELAY_1mS
MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTC1
MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY_1mS
CLR   SCN_A
SETB  SCN_B

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 5

02C8	C245	236
02CA	121FC3	237
02CD	752E28	238
02D0	A82E	239
02D2	E6	240
02D3	90E002	241
02D6	F0	242
02D7	121FC3	243
02DA	C298	244
02DC	3098FD	245
02DF	E599	246
02E1	1204C1	247
02E4	752903	248
02E7	1204F1	249
02EA	00	250
02EB	D245	251
02ED	121FC3	252
02F0	752E28	253
02F3	A82E	254
02F5	E6	255
02F6	90E002	256
02F9	F0	257
02FA	121FC3	258
02FD	D246	259
02FF	D247	260
0301	C245	261

SCN4:

```

CLR   STB_G ;
LCALL DELAY_1mS
MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTC1
MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY_1mS
CLR   RI
JNB   RI,$
MOV   A,SBUF
LCALL WRI_BUF_A
MOV   DTI_NUM,#03H
LCALL WRI_BUF_B
NOP
SETB  STB_G
LCALL DELAY_1mS ;
MOV   INDEXR_SCAN_IN,#028H
MOV   R0,INDEXR_SCAN_IN
MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTC1
MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY_1mS
SETB  SCN_A
SETB  SCN_B
CLR   STB_G

```

```

0303      121FC3      262                LCALL DELAY_1mS
0306      752E28      263                MOV  INDEXR_SCAN_IN,#028H
0309      A82E        264                MOV  R0,INDEXR_SCAN_IN
030B      E6          265                MOV  A,@R0
030C      90E002      266                MOV  DPTR,#PORTC1
030F      F0          267                MOVX @DPTR,A
0310      121FC3      268                LCALL DELAY_1mS
0313      C298        269                CLR  RI
0315      3098FD      270                JNB  RI,$
0318      E599        271                MOV  A,SBUF
031A      1204C1      272                LCALL WRI_BUF_A
031D      752904      273                MOV  DTI_NUM,#04H
0320      1204F1      274                LCALL WRI_BUF_B
0323      00          275                NOP
0324      02023C      276                LJMP SCNI
                277
                278
                279
                280
                ;*****
                ;***** SET TIME TO CHECK DATA FROM A,B *****
                ;*****
                281
                282
                283
0327      E53A        284                GH1:      MOV  A,TIME1
0329      B45F06      285                CJNE A,#05FH,II
032C      753A01      286                MOV  TIME1,#01H
032F      020335      287                JMP  TT
0332      020338      288                II:      JMP  III
0335      121E7C      289                TT:      LCALL COMP_AB_WRI_C
0338      22          290                III:     RET
                291
                292
                293
                294                ;*****

```

```

                295                ;***** INITIAL CROSSPOINT SWITCH *****
                296                ;*****
                297                ;
0339      298                INI_CRSPNT:
0339      D228        299                SETB  _MR1
033B      D229        300                SETB  _AE1
033D      D22A        301                SETB  _MR2
033F      D22B        302                SETB  _AE2
0341      D22C        303                SETB  _MR3
0343      D22D        304                SETB  _AE3
0345      D22E        305                SETB  _MR4
0347      D22F        306                SETB  _AE4
0349      121FCB      307                LCALL DELAY_2mS
034C      753025      308                MOV  INDEXW_INI,#025H
034F      A830        309                MOV  R0,INDEXW_INI
0351      E6          310                MOV  A,@R0
0352      90E000      311                MOV  DPTR,#PORTA1
0355      F0          312                MOVX @DPTR,A
0356      121FCB      313                LCALL DELAY_2mS

```

0359	C230	314	CLR	_A0A
035B	C231	315	CLR	_A1A
035D	C232	316	CLR	_A2A
035F	C233	317	CLR	_D0A
0361	C234	318	CLR	_D1A
0363	C235	319	CLR	_D2A
0365	C236	320	CLR	_D3A
0367	C237	321	CLR	_NCA
0369	121FCB	322	LCALL	DELAY_2mS
036C	753026	323	MOV	INDEXW_INI,#026H
036F	A830	324	MOV	R0,INDEXW_INI
0371	E6	325	MOV	A,@R0
0372	90C000	326	MOV	DPTR,#PORTA2
0375	F0	327	MOVX	@DPTR,A
0376	121FCB	328	LCALL	DELAY_2mS
0379	C238	329	CLR	A0B
037B	C239	330	CLR	_A1B
037D	C23A	331	CLR	_A2B
037F	C23B	332	CLR	_D0B
0381	C23C	333	CLR	_D1B
0383	C23D	334	CLR	_D2B
0385	C23E	335	CLR	_D3B
0387	C23F	336	CLR	_NCB
0389	121FCB	337	LCALL	DELAY_2mS
038C	753027	338	MOV	INDEXW_INI,#027H
038F	A830	339	MOV	R0,INDEXW_INI
0391	E6	340	MOV	A,@R0
0392	90C001	341	MOV	DPTR,#PORTB2
0395	F0	342	MOVX	@DPTR,A
0396	121FCB	343	LCALL	DELAY_2mS
0399	22	344	RET	

345

346

347

348

; *****

349

; ***** INITIAL ORIGINAL PATH *****

350

; *****

351

039A

352

INI_ORG_PATH:

039A

C210

353

CLR SE_RNG1

039C	C211	354	CLR	SE_RNG2
039E	C212	355	CLR	SE_RNG3
03A0	C213	356	CLR	SE_RNG4
03A2	121FCB	357	LCALL	DELAY_2mS
03A5	753022	358	MOV	INDEXW_INI,#022H
03A8	A830	359	MOV	R0,INDEXW_INI
03AA	E6	360	MOV	A,@R0
03AB	90A001	361	MOV	DPTR,#PORTB3
03AE	F0	362	MOVX	@DPTR,A
03AF	121FCB	363	LCALL	DELAY_2mS
03B2	C220	364	CLR	RLY_LINE_I1
03B4	C221	365	CLR	RLY_LINE_I2

```

03B6      C222      366      CLR   RLY_LINE_I3
03B8      C223      367      CLR   RLY_LINE_I4
03BA      C224      368      CLR   RLY_LINE_O1
03BC      C225      369      CLR   RLY_LINE_O2
03BE      C226      370      CLR   RLY_LINE_O3
03C0      C227      371      CLR   RLY_LINE_O4
03C2      121FCB    372      LCALL DELAY_2mS
03C5      753024    373      MOV   INDEXW_INI,#024H
03C8      A830      374      MOV   R0,INDEXW_INI
03CA      E6        375      MOV   A,@R0
03CB      90E001    376      MOV   DPTR,#PORTB1
03CE      F0        377      MOVX  @DPTR,A
03CF      121FCB    378      LCALL DELAY_2mS
03D2      22        379      RET
          380
          381
          382
          383      ;
          384      ;***** INITIAL BUFFER *****
          385      ;
          386      ;
03D3      387      INI_BUFFER:
03D3      C200      388      CLR   HOOK_SW1      ;020H
03D5      C201      389      CLR   HOOK_SW2      ;
03D7      C202      390      CLR   HOOK_SW3      ;
03D9      C203      391      CLR   HOOK_SW4      ;
03DB      C208      392      CLR   HOOK_STS1     ;021H
03DD      C209      393      CLR   HOOK_STS2     ;
03DF      C20A      394      CLR   HOOK_STS3     ;
03E1      C20B      395      CLR   HOOK_STS4     ;
03E3      C210      396      CLR   SE_RNG1       ;022H
03E5      C211      397      CLR   SE_RNG2       ;
03E7      C212      398      CLR   SE_RNG3       ;
03E9      C213      399      CLR   SE_RNG4       ;
03EB      C220      400      CLR   RLY_LINE_I1   ;024H
03ED      C221      401      CLR   RLY_LINE_I2   ;
03EF      C222      402      CLR   RLY_LINE_I3   ;
03F1      C223      403      CLR   RLY_LINE_I4   ;
03F3      C224      404      CLR   RLY_LINE_O1   ;
03F5      C225      405      CLR   RLY_LINE_O2   ;
03F7      C226      406      CLR   RLY_LINE_O3   ;
03F9      C227      407      CLR   RLY_LINE_O4   ;
03FB      D228      408      SETB  _MR1          ;025H
03FD      D229      409      SETB  _AE1          ;
03FF      D22A      410      SETB  _MR2          ;
0401      D22B      411      SETB  _AE2          ;
0403      D22C      412      SETB  _MR3          ;

```

```

0405      D22D      413      SETB  _AE3          ;
0407      D22E      414      SETB  _MR4          ;
0409      D22F      415      SETB  _AE4          ;
040B      7526FF    416      MOV   026H,#0FFH
040E      7527FF    417      MOV   027H,#0FFH

```

```

0411      D240      418      SETB  LINE1_RING      ;028H
0413      D241      419      SETB  LINE2_RING      ;
0415      D242      420      SETB  LINE3_RING      ;
0417      D243      421      SETB  LINE4_RING      ;
0419      D244      422      SETB  NC                ;
041B      D245      423      SETB  STB_G            ;
041D      D246      424      SETB  SCN_A            ;
041F      D247      425      SETB  SCN_B            ;
0421      752900    426      MOV   DTI_NUM,#00H      ;029H
0424      752A01    427      MOV   INDEXW_BUF_AB,#01H
0427      752B01    428      MOV   INDEXR_BUF_AB,#01H
042A      752C01    429      MOV   INDEXW_BUF_C,#01H
042D      752D01    430      MOV   INDEXR_BUF_C,#01H
0430      752E00    431      MOV   INDEXR_SCAN_IN,#00H
0433      752F00    432      MOV   INDEXR_SRNG,#00H
0436      753000    433      MOV   INDEXW_INI,#00H
0439      753100    434      MOV   INDEXW_CNT_A,#00H
043C      753200    435      MOV   INDEXW_CNT_B,#00H
043F      753300    436      MOV   INDEXW_HK,#00H
0442      753400    437      MOV   INDEXW_CRSPT,#00H
0445      753501    438      MOV   COUNT_RING,#01H
0448      75360F    439      MOV   RING_IN,#0FH
044B      753700    440      MOV   ID,#00H
044E      753800    441      MOV   DTI,#00H
0451      753900    442      MOV   MAIN_DATA,#00H
0454      753A01    443      MOV   TIME1,#01H
0457      753B00    444      MOV   DATA_TEMP,#00H
045A      753C00    445      MOV   MAIN_LOC,#00H
          446
          447
          448
          449      ;*****
          450      ;***** INITIAL BUFFER A *****
          451      ;*****
          452
045D      453      INI_BUF_A:          ; 3000H - 30FFH
045D      753001    454      MOV   INDEXW_INI,#01H
0460      A830      455      MOV   R0,INDEXW_INI
0462      75A030    456      MOV   P2,#030H
0465      7400      457      MOV   A,#00H
0467      F2        458      MOVX  @R0,A
0468      0530      459      LOOP4:  INC   INDEXW_INI
046A      E530      460      MOV   A,INDEXW_INI
046C      B40003    461      CJNE  A,#0FFH+1,KI1
046F      02047D    462      LJMP  INI_BUF_B
0472      A830      463      KI1:   MOV   R0,INDEXW_INI
0474      75A030    464      MOV   P2,#030H
0477      7400      465      MOV   A,#00H
0479      F2        466      MOVX  @R0,A
047A      020468    467      LJMP  LOOP4
          468
          469
          470
          471      ;*****

```

MT8804.ASM

```

472 ;***** INITIAL BUFFER B *****
473 ;*****
474
047D 475      INI_BUF_B:          ; 3100H - 31FFH
047D 753001 476      MOV    INDEXW_INI,#01H
0480 A830    477      MOV    R0,INDEXW_INI
0482 75A031 478      MOV    P2,#031H
0485 7400   479      MOV    A,#00H
0487 F2     480      MOVX   @R0,A
0488 0530   481      LOOP5:  INC    INDEXW_INI
048A E530   482      MOV    A,INDEXW_INI
048C B40003 483      CJNE  A,#0FFH+1,KI2
048F 02049D 484      LJMP  INI_BUF_C
0492 A830    485      KI2:   MOV    R0,INDEXW_INI
0494 75A031 486      MOV    P2,#031H
0497 7400   487      MOV    A,#00H
0499 F2     488      MOVX   @R0,A
049A 020488 489      LJMP  LOOP5
490
491
492
493 ;*****
494 ;***** INITIAL BUFFER C *****
495 ;*****
496
049D 497      INI_BUF_C:          ; 3200H - 32FFH
049D 753001 498      MOV    INDEXW_INI,#01H
04A0 A830    499      MOV    R0,INDEXW_INI
04A2 75A032 500      MOV    P2,#032H
04A5 7400   501      MOV    A,#00H
04A7 F2     502      MOVX   @R0,A
04A8 0530   503      LOOP6:  INC    INDEXW_INI
04AA E530   504      MOV    A,INDEXW_INI
04AC B40003 505      CJNE  A,#0FFH+1,KI3
04AF 0204BD 506      LJMP  QINI
04B2 A830    507      KI3:   MOV    R0,INDEXW_INI
04B4 75A032 508      MOV    P2,#032H
04B7 7400   509      MOV    A,#00H
04B9 F2     510      MOVX   @R0,A
04BA 0204A8 511      LJMP  LOOP6
04BD 753000 512      QINI:  MOV    INDEXW_INI,#00H
04C0 22     513      RET
514
515
516
517 ;*****
518 ;***** SAVE DATA TO BUFFER A *****
519 ;*****
520
04C1 521      WRI_BUF_A:          ;3001H
04C1 F53B    522      STA_01:  MOV    DATA_TEMP,A
04C3 A82A    523      MOV    R0,INDEXW_BUF_AB
04C5 75A030 524      MOV    P2,#030H
04C8 525      CHK_BUF_A:

```

```

04C8      E2          526          MOVX  A,@R0
04C9      B40003     527          CJNE  A,#00H,INC_ADS_A
04CC      0204ED     528          LJMP  QWRIA
04CF      052A      529          INC_ADS_A:
04CF      052A      530          INC   INDEXW_BUF_AB

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 10

```

04D1      1204DC     531          LCALL CHK_ADDS_BUF_A
04D4      A82A      532          MOV   R0,INDEXW_BUF_AB
04D6      75A030     533          MOV   P2,#030H
04D9      0204C8     534          LJMP  CHK_BUF_A
04DC      90003B     535          CHK_ADDS_BUF_A:
04DC      90003B     536          MOV   DPTR,#DATA_TEMP
04DF      F0         537          MOVX  @DPTR,A
04E0      E52A      538          MOV   A,INDEXW_BUF_AB
04E2      B40003     539          CJNE  A,#0FFH+1,QA1
04E5      0204C1     540          LJMP  STA_01
04E8      90003B     541          QA1:
04EB      E0         542          MOV   DPTR,#DATA_TEMP
04EC      22         543          MOVX  A,@DPTR
04ED      E53B      544          QWRIA:
04EF      F2         545          MOV   A,DATA_TEMP
04F0      22         546          MOVX  @R0,A
04F0      22         546          RET

```

```

547
548
549
550          *****
551          ***** SAVE DATA TO BUFFER B *****
552          *****
553

```

```

04F1      554          WRI_BUF_B:
04F1      A82A      555          STB_01:
04F3      75A031     556          MOV   R0,INDEXW_BUF_AB
04F6      557          MOV   P2,#031H
04F6      E2         558          CHK_DATA_BUF_B:
04F7      B40003     559          MOVX  A,@R0
04FA      02051B     560          CJNE  A,#00H,INC_ADS_B
04FD      561          LJMP  QWRIB
04FD      052A      562          INC_ADS_B:
04FF      12050A     563          INC   INDEXW_BUF_AB
0502      A82A      564          LCALL CHK_ADDS_BUF_B
0504      75A030     565          MOV   R0,INDEXW_BUF_AB
0507      0204F6     566          MOV   P2,#030H
050A      567          LJMP  CHK_DATA_BUF_B
050A      90003B     568          CHK_ADDS_BUF_B:
050D      F0         569          MOV   DPTR,#DATA_TEMP
050E      E52A      570          MOVX  @DPTR,A
0510      B40003     571          MOV   A,INDEXW_BUF_AB
0513      0204F1     572          CJNE  A,#0FFH+1,QB1
0516      90003B     573          LJMP  STB_01
0519      E0         574          QB1:
051A      22         575          MOV   DPTR,#DATA_TEMP
051B      E529      576          MOVX  A,@DPTR
051D      F2         577          RET
051D      F2         577          QWRIB:
051D      F2         577          MOV   A,DTI_NUM
051D      F2         577          MOVX  @R0,A

```

```

051E      22          578          RET
          579
          580
          581
          582          ;*****
          583          ;***** SAVE DATA TO BUFFER C *****
          584          ;*****
          585
051F      586          WRI_BUF_C:          ;3201H
051F      A82C      587          STC_01:          MOV    R0,INDEXW_BUF_C
0521      75A032   588          MOV    P2,#032H
0524      589          CHK_DATA_BUF_C:

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 11

```

0524      E2          590          MOVX  A,@R0
0525      B40003     591          CJNE  A,#00H,INC_ADS_C
0528      020545     592          LJMP  QWRIC
052B      593          INC_ADS_C:
052B      052C      594          INC  INDEXW_BUF_C
052D      120538     595          LCALL CHK_ADDS_BUF_C
0530      A82C      596          MOV  R0,INDEXW_BUF_C
0532      75A032   597          MOV  P2,#032H
0535      020524   598          LJMP  CHK_DATA_BUF_C
0538      599          CHK_ADDS_BUF_C:
0538      90003B    600          MOV  DPTR,#DATA_TEMP
053B      F0        601          MOVX @DPTR,A
053C      E52C     602          MOV  A,INDEXW_BUF_C
053E      B40003   603          CJNE A,#0FFH+1,QC1
0541      02051F   604          LJMP STC_01
0544      22       605          QC1:          RET
0545      E539     606          QWRIC:       MOV  A,MAIN_DATA
0547      F2       607          MOVX @R0,A
0548      22       608          RET
          609
          610
          611
          612          ;*****
          613          ;***** CONNECTION DATABASE *****
          614          ;*****
          615
          616          ; LINE IN = L0
          617          IN_LOJ0:
0549      618          CLR  _MR1
0549      C228     619          CLR  _AE1
054B      C229     620          CLR  _MR2
054D      C22A     621          CLR  _AE2
054F      C22B     622          CLR  _MR3
0551      C22C     623          CLR  _AE3
0553      C22D     624          CLR  _MR4
0555      C22E     625          CLR  _AE4
0557      C22F     626          LCALL DELAY_2mS
0559      121FCB   627          MOV  INDEXW_CNT_A,#025H
055C      753125   628          MOV  R0,INDEXW_CNT_A
055F      A831     629          MOV  A,@R0
0561      E6       629

```

0562	90E000	630
0565	F0	631
0566	121FCB	632
0569	C238	633
056B	C239	634
056D	C23A	635
056F	D23B	636
0571	C23C	637
0573	C23D	638
0575	C23E	639
0577	C23F	640
0579	121FCB	641
057C	753126	642
057F	A831	643
0581	E6	644
0582	90C001	645
0585	F0	646
0586	121FCB	647
0589	C228	648

```

MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR _A0B
CLR _A1B
CLR _A2B
SETB _D0B
CLR _D1B
CLR _D2B
CLR _D3B
CLR _NCB
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#026H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTB2
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR _MR1

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 12

058B	C229	649
058D	C22A	650
058F	C22B	651
0591	C22C	652
0593	D22D	653
0595	C22E	654
0597	D22F	655
0599	121FCB	656
059C	753125	657
059F	A831	658
05A1	E6	659
05A2	90E000	660
05A5	F0	661
05A6	00	662
05A7	22	663

```

CLR _AE1
CLR _MR2
CLR _AE2
CLR _MR3
SETB _AE3
CLR _MR4
SETB _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#025H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
NOP
RET

```

05A8		664
05A8		665
05A8	C228	666
05AA	C229	667
05AC	C22A	668
05AE	C22B	669
05B0	C22C	670
05B2	C22D	671
05B4	C22E	672
05B6	C22F	673
05B8	121FCB	674
05BB	753125	675
05BE	A831	676
05C0	E6	677
05C1	90E000	678
05C4	F0	679
05C5	121FCB	680
05C8	C238	681

IN_L0J1:

```

CLR _MR1
CLR _AE1
CLR _MR2
CLR _AE2
CLR _MR3
CLR _AE3
CLR _MR4
CLR _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#025H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR _A0B

```

05CA	C239	682	CLR	_A1B
05CC	C23A	683	CLR	_A2B
05CE	C23B	684	CLR	_D0B
05D0	D23C	685	SETB	_D1B
05D2	C23D	686	CLR	_D2B
05D4	C23E	687	CLR	_D3B
05D6	C23F	688	CLR	_NCB
05D8	121FCB	689	LCALL	DELAY_2mS
05DB	753126	690	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
05DE	A831	691	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
05E0	E6	692	MOV	A,@R0
05E1	90C001	693	MOV	DPTR,#PORTB2
05E4	F0	694	MOVX	@DPTR,A
05E5	121FCB	695	LCALL	DELAY_2mS
05E8	C228	696	CLR	_MR1
05EA	C229	697	CLR	_AE1
05EC	C22A	698	CLR	_MR2
05EE	C22B	699	CLR	_AE2
05F0	C22C	700	CLR	_MR3
05F2	D22D	701	SETB	_AE3
05F4	C22E	702	CLR	_MR4
05F6	D22F	703	SETB	_AE4
05F8	121FCB	704	LCALL	DELAY_2mS
05FB	753125	705	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
05FE	A831	706	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0600	E6	707	MOV	A,@R0

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 13

0601	90E000	708	MOV	DPTR,#PORTA1
0604	F0	709	MOVX	@DPTR,A
0605	00	710	NOP	
0606	22	711	RET	
		712		
0607		713		
			IN_L0J2:	
0607	C228	714	CLR	_MR1
0609	C229	715	CLR	_AE1
060B	C22A	716	CLR	_MR2
060D	C22B	717	CLR	_AE2
060F	C22C	718	CLR	_MR3
0611	C22D	719	CLR	_AE3
0613	C22E	720	CLR	_MR4
0615	C22F	721	CLR	_AE4
0617	121FCB	722	LCALL	DELAY_2Ms
061A	753125	723	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
061D	A831	724	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
061F	E6	725	MOV	A,@R0
0620	90E000	726	MOV	DPTR,#PORTA1
0623	F0	727	MOVX	@DPTR,A
0624	121FCB	728	LCALL	DELAY_2mS
0627	C238	729	CLR	_A0B
0629	C239	730	CLR	_A1B
062B	C23A	731	CLR	_A2B
062D	C23B	732	CLR	_D0B
062F	C23C	733	CLR	_D1B

0631	D23D	734	SETB	_D2B
0633	C23E	735	CLR	_D3B
0635	C23F	736	CLR	_NCB
0637	121FCB	737	LCALL	DELAY_2mS
063A	753126	738	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
063D	A831	739	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
063F	E6	740	MOV	A,@R0
0640	90C001	741	MOV	DPTR,#PORTB2
0643	F0	742	MOVX	@DPTR,A
0644	121FCB	743	LCALL	DELAY_2mS
0647	C228	744	CLR	_MR1
0649	C229	745	CLR	_AE1
064B	C22A	746	CLR	_MR2
064D	C22B	747	CLR	_AE2
064F	C22C	748	CLR	_MR3
0651	D22D	749	SETB	_AE3
0653	C22E	750	CLR	_MR4
0655	D22F	751	SETB	_AE4
0657	121FCB	752	LCALL	DELAY_2mS
065A	753125	753	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
065D	A831	754	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
065F	E6	755	MOV	A,@R0
0660	90E000	756	MOV	DPTR,#PORTA1
0663	F0	757	MOVX	@DPTR,A
0664	00	758	NOP	
0665	22	759	RET	
		760		
0666		761		
			IN_L0J3:	
0666	C228	762	CLR	_MR1
0668	C229	763	CLR	_AE1
066A	C22A	764	CLR	_MR2
066C	C22B	765	CLR	_AE2
066E	C22C	766	CLR	_MR3

0670	C22D	767	CLR	_AE3
0672	C22E	768	CLR	_MR4
0674	C22F	769	CLR	_AE4
0676	121FCB	770	LCALL	DELAY_2mS
0679	753125	771	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
067C	A831	772	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
067E	E6	773	MOV	A,@R0
067F	90E000	774	MOV	DPTR,#PORTA1
0682	F0	775	MOVX	@DPTR,A
0683	121FCB	776	LCALL	DELAY_2mS
0686	C238	777	CLR	_A0B
0688	C239	778	CLR	_A1B
068A	C23A	779	CLR	_A2B
068C	C23B	780	CLR	_D0B
068E	C23C	781	CLR	_D1B
0690	C23D	782	CLR	_D2B
0692	D23E	783	SETB	_D3B
0694	C23F	784	CLR	_NCB
0696	121FCB	785	LCALL	DELAY_2mS

0699	753126	786	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
069C	A831	787	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
069E	E6	788	MOV	A,@R0
069F	90C001	789	MOV	DPTR,#PORTB2
06A2	F0	790	MOVX	@DPTR,A
06A3	121FCB	791	LCALL	DELAY_2mS
06A6	C228	792	CLR	_MR1
06A8	C229	793	CLR	_AE1
06AA	C22A	794	CLR	_MR2
06AC	C22B	795	CLR	_AE2
06AE	C22C	796	CLR	_MR3
06B0	D22D	797	SETB	_AE3
06B2	C22E	798	CLR	_MR4
06B4	D22F	799	SETB	_AE4
06B6	121FCB	800	LCALL	DELAY_2mS
06B9	753125	801	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
06BC	A831	802	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
06BE	E6	803	MOV	A,@R0
06BF	90E000	804	MOV	DPTR,#PORTA1
06C2	F0	805	MOVX	@DPTR,A
06C3	00	806	NOP	
06C4 22		807	RET	
		808		
		809		
		810		
		811		
		812		
06C5		813		
06C5	C228	813	CLR	_MR1
06C7	C229	814	CLR	_AE1
06C9	C22A	815	CLR	_MR2
06CB	C22B	816	CLR	_AE2
06CD	C22C	817	CLR	_MR3
06CF	C22D	818	CLR	_AE3
06D1	C22E	819	CLR	_MR4
06D3	C22F	820	CLR	_AE4
06D5	121FCB	821	LCALL	DELAY_2mS
06D8	753125	822	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
06DB	A831	823	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
06DD	E6	824	MOV	A,@R0
06DE	90E000	825	MOV	DPTR,#PORTA1

```

; LINE IN = L1
IN_L1J0:

```

06E1	F0	826	MOVX	@DPTR,A
06E2	121FCB	827	LCALL	DELAY_2mS
06E5	D238	828	SETB	_A0B
06E7	C239	829	CLR	_A1B
06E9	C23A	830	CLR	_A2B
06EB	D23B	831	SETB	_D0B
06ED	C23C	832	CLR	_D1B
06EF	C23D	833	CLR	_D2B
06F1	C23E	834	CLR	_D3B
06F3	C23F	835	CLR	_NCB
06F5	121FCB	836	LCALL	DELAY_2mS
06F8	753126	837	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H

06FB	A831	838	MOV	R0,INDEXW_CNT_A	
06FD	E6	839	MOV	A,@R0	
06FE	90C001	840	MOV	DPTR,#PORTB2	
0701	F0	841	MOVX	@DPTR,A	
0702	121FCB	842	LCALL	DELAY_2mS	
0705	C228	843	CLR	_MR1	
0707	C229	844	CLR	_AE1	
0709	C22A	845	CLR	_MR2	
070B	C22B	846	CLR	_AE2	
070D	C22C	847	CLR	_MR3	
070F	D22D	848	SETB	_AE3	
0711	C22E	849	CLR	_MR4	
0713	D22F	850	SETB	_AE4	
0715	121FCB	851	LCALL	DELAY_2mS	
0718	753125	852	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H	
071B	A831	853	MOV	R0,INDEXW_CNT_A	
071D	E6	854	MOV	A,@R0	
071E	90E000	855	MOV	DPTR,#PORTA1	
0721	F0	856	MOVX	@DPTR,A	
0722	00	857	NOP		
0723	22	858	RET		
		859			
0724		860			
0724	C228	861	IN_L1J1:	CLR	_MR1
0726	C229	862		CLR	_AE1
0728	C22A	863		CLR	_MR2
072A	C22B	864		CLR	_AE2
072C	C22C	865		CLR	_MR3
072E	C22D	866		CLR	_AE3
0730	C22E	867		CLR	_MR4
0732	C22F	868		CLR	_AE4
0734	121FCB	869		LCALL	DELAY_2mS
0737	753125	870		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
073A	A831	871		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
073C	E6	872		MOV	A,@R0
073D	90E000	873		MOV	DPTR,#PORTA1
0740	F0	874		MOVX	@DPTR,A
0741	121FCB	875		LCALL	DELAY_2mS
0744	D238	876		SETB	_A0B
0746	C239	877		CLR	_A1B
0748	C23A	878		CLR	_A2B
074A	C23B	879		CLR	_D0B
074C	D23C	880		SETB	_D1B
074E	C23D	881		CLR	_D2B
0750	C23E	882		CLR	_D3B
0752	C23F	883		CLR	_NCB
0754	121FCB	884		LCALL	DELAY_2mS

0757	753126	885	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
075A	A831	886	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
075C	E6	887	MOV	A,@R0
075D	90C001	888	MOV	DPTR,#PORTB2
0760	F0	889	MOVX	@DPTR,A

0761	121FCB	890	LCALL DELAY_2mS
0764	C228	891	CLR _MR1
0766	C229	892	CLR _AE1
0768	C22A	893	CLR _MR2
076A	C22B	894	CLR _AE2
076C	C22C	895	CLR _MR3
076E	D22D	896	SETB _AE3
0770	C22E	897	CLR _MR4
0772	D22F	898	SETB _AE4
0774	121FCB	899	LCALL DELAY_2mS
0777	753125	900	MOV INDEXW_CNT_A,#025H
077A	A831	901	MOV R0,INDEXW_CNT_A
077C	E6	902	MOV A,@R0
077D	90E000	903	MOV DPTR,#PORTA1
0780	F0	904	MOVX @DPTR,A
0781	00	905	NOP
0782	22	906	RET
		907	
0783		908	
0783	C228	909	IN_L1J2:
0785	C229	910	CLR _MR1
0787	C22A	911	CLR _AE1
0789	C22B	912	CLR _MR2
078B	C22C	913	CLR _AE2
078D	C22D	914	CLR _MR3
078F	C22E	915	CLR _AE3
0791	C22F	916	CLR _MR4
0793	121FCB	917	CLR _AE4
0796	753125	918	LCALL DELAY_2mS
0799	A831	919	MOV INDEXW_CNT_A,#025H
079B	E6	920	MOV R0,INDEXW_CNT_A
079C	90E000	921	MOV A,@R0
079F	F0	922	MOV DPTR,#PORTA1
07A0	121FCB	923	MOVX @DPTR,A
07A3	D238	924	LCALL DELAY_2mS
07A5	C239	925	SETB _A0B
07A7	C23A	926	CLR _A1B
07A9	C23B	927	CLR _A2B
07AB	C23C	928	CLR _D0B
07AD	D23D	929	CLR _D1B
07AF	C23E	930	SETB _D2B
07B1	C23F	931	CLR _D3B
07B3	121FCB	932	CLR _NCB
07B6	753126	933	LCALL DELAY_2mS
07B9	A831	934	MOV INDEXW_CNT_A,#026H
07BB	E6	935	MOV R0,INDEXW_CNT_A
07BC	90C001	936	MOV A,@R0
07BF	F0	937	MOV DPTR,#PORTB2
07C0	121FCB	938	MOVX @DPTR,A
07C3	C228	939	LCALL DELAY_2mS
07C5	C229	940	CLR _MR1
07C7	C22A	941	CLR _AE1
07C9	C22B	942	CLR _MR2
07CB	C22C	943	CLR _AE2
			CLR _MR3

MT8804.ASM

07CD	D22D	944	SETB	_AE3
07CF	C22E	945	CLR	_MR4
07D1	D22F	946	SETB	_AE4
07D3	121FCB	947	LCALL	DELAY_2mS
07D6	753125	948	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
07D9	A831	949	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
07DB	E6	950	MOV	A,@R0
07DC	90E000	951	MOV	DPTR,#PORTA1
07DF	F0	952	MOVX	@DPTR,A
07E0	00	953	NOP	
07E1	22	954	RET	
		955		
07E2		956		
07E2	C228	957	CLR	_MR1
07E4	C229	958	CLR	_AE1
07E6	C22A	959	CLR	_MR2
07E8	C22B	960	CLR	_AE2
07EA	C22C	961	CLR	_MR3
07EC	C22D	962	CLR	_AE3
07EE	C22E	963	CLR	_MR4
07F0	C22F	964	CLR	_AE4
07F2	121FCB	965	LCALL	DELAY_2mS
07F5	753125	966	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
07F8	A831	967	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
07FA	E6	968	MOV	A,@R0
07FB	90E000	969	MOV	DPTR,#PORTA1
07FE	F0	970	MOVX	@DPTR,A
07FF	121FCB	971	LCALL	DELAY_2mS
0802	D238	972	SETB	_A0B
0804	C239	973	CLR	_A1B
0806	C23A	974	CLR	_A2B
0808	C23B	975	CLR	_D0B
080A	C23C	976	CLR	_D1B
080C	C23D	977	CLR	_D2B
080E	D23E	978	SETB	_D3B
0810	C23F	979	CLR	_NCB
0812	121FCB	980	LCALL	DELAY_2mS
0815	753126	981	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0818	A831	982	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
081A	E6	983	MOV	A,@R0
081B	90C001	984	MOV	DPTR,#PORTB2
081E	F0	985	MOVX	@DPTR,A
081F	121FCB	986	LCALL	DELAY_2mS
0822	C228	987	CLR	_MR1
0824	C229	988	CLR	_AE1
0826	C22A	989	CLR	_MR2
0828	C22B	990	CLR	_AE2
082A	C22C	991	CLR	_MR3
082C	D22D	992	SETB	_AE3
082E	C22E	993	CLR	_MR4
0830	D22F	994	SETB	_AE4
0832	121FCB	995	LCALL	DELAY_2mS
0835	753125	996	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0838	A831	997	MOV	R0,INDEXW_CNT_A

IN_L1J3:

083A	E6	998	MOV	A,@R0
083B	90E000	999	MOV	DPTR,#PORTA1
083E	F0	1000	MOVX	@DPTR,A
083F	00	1001	NOP	
0840	22	1002	RET	

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 18

		1003		
		1004		
		1005		
		1006		
		1007		
0841		1008		
0841	C228	1009		
0843	C229	1010		
0845	C22A	1011		
0847	C22B	1012		
0849	C22C	1013		
084B	C22D	1014		
084D	C22E	1015		
084F	C22F	1016		
0851	121FCB	1017		
0854	753125	1018		
0857	A831	1019		
0859	E6	1020		
085A	90E000	1021		
085D	F0	1022		
085E	121FCB	1023		
0861	C238	1024		
0863	D239	1025		
0865	C23A	1026		
0867	D23B	1027		
0869	C23C	1028		
086B	C23D	1029		
086D	C23E	1030		
086F	C23F	1031		
0871	121FCB	1032		
0874	753126	1033		
0877	A831	1034		
0879	E6	1035		
087A	90C001	1036		
087D	F0	1037		
087E	121FCB	1038		
0881	C228	1039		
0883	C229	1040		
0885	C22A	1041		
0887	C22B	1042		
0889	C22C	1043		
088B	D22D	1044		
088D	C22E	1045		
088F	D22F	1046		
0891	121FCB	1047		
0894	753125	1048		
0897	A831	1049		
0899	E6			

; LINE IN = L2
IN_L2J0:

CLR	_MR1
CLR	_AE1
CLR	_MR2
CLR	_AE2
CLR	_MR3
CLR	_AE3
CLR	_MR4
CLR	_AE4
LCALL	DELAY_2mS
MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
MOV	R0,INDEXW_CNT_A
MOV	A,@R0
MOV	DPTR,#PORTA1
MOVX	@DPTR,A
LCALL	DELAY_2mS
CLR	_A0B
SETB	_A1B
CLR	_A2B
SETB	_D0B
CLR	_D1B
CLR	_D2B
CLR	_D3B
CLR	_NCB
LCALL	DELAY_2mS
MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
MOV	R0,INDEXW_CNT_A
MOV	A,@R0
MOV	DPTR,#PORTB2
MOVX	@DPTR,A
LCALL	DELAY_2mS
CLR	_MR1
CLR	_AE1
CLR	_MR2
CLR	_AE2
CLR	_MR3
SETB	_AE3
CLR	_MR4
SETB	_AE4
LCALL	DELAY_2mS
MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
MOV	R0,INDEXW_CNT_A
MOV	A,@R0

089A	90E000	1050		MOV DPTR,#PORTA1
089D	F0	1051		MOVX @DPTR,A
089E	00	1052		NOP
089F	22	1053		RET
		1054		
08A0		1055	IN_L2J1:	
08A0	C228	1056		CLR _MR1
08A2	C229	1057		CLR _AE1
08A4	C22A	1058		CLR _MR2
08A6	C22B	1059		CLR _AE2
08A8	C22C	1060		CLR _MR3
08AA	C22D	1061		CLR _AE3

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 19

08AC	C22E	1062		CLR _MR4
08AE	C22F	1063		CLR _AE4
08B0	121FCB	1064		LCALL DELAY_2mS
08B3	753125	1065		MOV INDEXW_CNT_A,#025H
08B6	A831	1066		MOV R0,INDEXW_CNT_A
08B8	E6	1067		MOV A,@R0
08B9	90E000	1068		MOV DPTR,#PORTA1
08BC	F0	1069		MOVX @DPTR,A
08BD	121FCB	1070		LCALL DELAY_2mS
08C0	C238	1071		CLR _A0B
08C2	D239	1072		SETB _A1B
08C4	C23A	1073		CLR _A2B
08C6	C23B	1074		CLR _D0B
08C8	D23C	1075		SETB _D1B
08CA	C23D	1076		CLR _D2B
08CC	C23E	1077		CLR _D3B
08CE	C23F	1078		CLR _NCB
08D0	121FCB	1079		LCALL DELAY_2mS
08D3	753126	1080		MOV INDEXW_CNT_A,#026H
08D6	A831	1081		MOV R0,INDEXW_CNT_A
08D8	E6	1082		MOV A,@R0
08D9	90C001	1083		MOV DPTR,#PORTB2
08DC	F0	1084		MOVX @DPTR,A
08DD	121FCB	1085		LCALL DELAY_2mS
08E0	C228	1086		CLR _MR1
08E2	C229	1087		CLR _AE1
08E4	C22A	1088		CLR _MR2
08E6	C22B	1089		CLR _AE2
08E8	C22C	1090		CLR _MR3
08EA	D22D	1091		SETB _AE3
08EC	C22E	1092		CLR _MR4
08EE	D22F	1093		SETB _AE4
08F0	121FCB	1094		LCALL DELAY_2mS
08F3	753125	1095		MOV INDEXW_CNT_A,#025H
08F6	A831	1096		MOV R0,INDEXW_CNT_A
08F8	E6	1097		MOV A,@R0
08F9	90E000	1098		MOV DPTR,#PORTA1
08FC	F0	1099		MOVX @DPTR,A
08FD	00	1100		NOP
08FE	22	1101		RET

		1102		
08FF		1103	IN_L2J2:	
08FF	C228	1104		CLR _MR1
0901	C229	1105		CLR _AE1
0903	C22A	1106		CLR _MR2
0905	C22B	1107		CLR _AE2
0907	C22C	1108		CLR _MR3
0909	C22D	1109		CLR _AE3
090B	C22E	1110		CLR _MR4
090D	C22F	1111		CLR _AE4
090F	121FCB	1112		LCALL DELAY_2mS
0912	753125	1113		MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0915	A831	1114		MOV R0,INDEXW_CNT_A
0917	E6	1115		MOV A,@R0
0918	90E000	1116		MOV DPTR,#PORTA1
091B	F0	1117		MOVX @DPTR,A
091C	121FCB	1118		LCALL DELAY_2mS
091F	C238	1119		CLR _A0B
0921	D239	1120		SETB _A1B

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 20

0923	C23A	1121		CLR _A2B
0925	C23B	1122		CLR _D0B
0927	C23C	1123		CLR _D1B
0929	D23D	1124		SETB _D2B
092B	C23E	1125		CLR _D3B
092D	C23F	1126		CLR _NCB
092F	121FCB	1127		LCALL DELAY_2mS
0932	753126	1128		MOV INDEXW_CNT_A,#026H
0935	A831	1129		MOV R0,INDEXW_CNT_A
0937	E6	1130		MOV A,@R0
0938	90C001	1131		MOV DPTR,#PORTB2
093B	F0	1132		MOVX @DPTR,A
093C	121FCB	1133		LCALL DELAY_2mS
093F	C228	1134		CLR _MR1
0941	C229	1135		CLR _AE1
0943	C22A	1136		CLR _MR2
0945	C22B	1137		CLR _AE2
0947	C22C	1138		CLR _MR3
0949	D22D	1139		SETB _AE3
094B	C22E	1140		CLR _MR4
094D	D22F	1141		SETB _AE4
094F	121FCB	1142		LCALL DELAY_2mS
0952	753125	1143		MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0955	A831	1144		MOV R0,INDEXW_CNT_A
0957	E6	1145		MOV A,@R0
0958	90E000	1146		MOV DPTR,#PORTA1
095B	F0	1147		MOVX @DPTR,A
095C	00	1148		NOP
095D	22	1149		RET
		1150		
095E		1151	IN_L2J3:	
095E	C228	1152		CLR _MR1
0960	C229	1153		CLR _AE1

0962	C22A	1154	CLR	_MR2
0964	C22B	1155	CLR	_AE2
0966	C22C	1156	CLR	_MR3
0968	C22D	1157	CLR	_AE3
096A	C22E	1158	CLR	_MR4
096C	C22F	1159	CLR	_AE4
096E	121FCB	1160	LCALL	DELAY_2mS
0971	753125	1161	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0974	A831	1162	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0976	E6	1163	MOV	A,@R0
0977	90E000	1164	MOV	DPTR,#PORTA1
097A	F0	1165	MOVX	@DPTR,A
097B	121FCB	1166	LCALL	DELAY_2mS
097E	C238	1167	CLR	_A0B
0980	D239	1168	SETB	_A1B
0982	C23A	1169	CLR	_A2B
0984	C23B	1170	CLR	_D0B
0986	C23C	1171	CLR	_D1B
0988	C23D	1172	CLR	_D2B
098A	D23E	1173	SETB	_D3B
098C	C23F	1174	CLR	_NCB
098E	121FCB	1175	LCALL	DELAY_2mS
0991	753126	1176	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0994	A831	1177	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0996	E6	1178	MOV	A,@R0
0997	90C001	1179	MOV	DPTR,#PORTB2

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 21

099A	F0	1180	MOVX	@DPTR,A
099B	121FCB	1181	LCALL	DELAY_2mS
099E	C228	1182	CLR	_MR1
09A0	C229	1183	CLR	_AE1
09A2	C22A	1184	CLR	_MR2
09A4	C22B	1185	CLR	_AE2
09A6	C22C	1186	CLR	_MR3
09A8	D22D	1187	SETB	_AE3
09AA	C22E	1188	CLR	_MR4
09AC	D22F	1189	SETB	_AE4
09AE	121FCB	1190	LCALL	DELAY_2mS
09B1	753125	1191	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
09B4	A831	1192	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
09B6	E6	1193	MOV	A,@R0
09B7	90E000	1194	MOV	DPTR,#PORTA1
09BA	F0	1195	MOVX	@DPTR,A
09BB	00	1196	NOP	
09BC	22	1197	RET	
		1198		
		1199		
		1200		
		1201		
		1201		; LINE IN = L3
09BD		1202		IN_L3J0:
09BD	C228	1203	CLR	_MR1
09BF	C229	1204	CLR	_AE1
09C1	C22A	1205	CLR	_MR2

09C3	C22B	1206	CLR	_AE2
09C5	C22C	1207	CLR	_MR3
09C7	C22D	1208	CLR	_AE3
09C9	C22E	1209	CLR	_MR4
09CB	C22F	1210	CLR	_AE4
09CD	121FCB	1211	LCALL	DELAY_2mS
09D0	753125	1212	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
09D3	A831	1213	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
09D5	E6	1214	MOV	A,@R0
09D6	90E000	1215	MOV	DPTR,#PORTA1
09D9	F0	1216	MOVX	@DPTR,A
09DA	121FCB	1217	LCALL	DELAY_2mS
09DD	D238	1218	SETB	_A0B
09DF	D239	1219	SETB	_A1B
09E1	C23A	1220	CLR	_A2B
09E3	D23B	1221	SETB	_D0B
09E5	C23C	1222	CLR	_D1B
09E7	C23D	1223	CLR	_D2B
09E9	C23E	1224	CLR	_D3B
09EB	C23F	1225	CLR	_NCB
09ED	121FCB	1226	LCALL	DELAY_2mS
09F0	753126	1227	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
09F3	A831	1228	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
09F5	E6	1229	MOV	A,@R0
09F6	90C001	1230	MOV	DPTR,#PORTB2
09F9	F0	1231	MOVX	@DPTR,A
09FA	121FCB	1232	LCALL	DELAY_2mS
09FD	C228	1233	CLR	_MR1
09FF	C229	1234	CLR	_AE1
0A01	C22A	1235	CLR	_MR2
0A03	C22B	1236	CLR	_AE2
0A05	C22C	1237	CLR	_MR3
0A07	D22D	1238	SETB	_AE3

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 22

0A09	C22E	1239	CLR	_MR4
0A0B	D22F	1240	SETB	_AE4
0A0D	121FCB	1241	LCALL	DELAY_2mS
0A10	753125	1242	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0A13	A831	1243	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0A15	E6	1244	MOV	A,@R0
0A16	90E000	1245	MOV	DPTR,#PORTA1
0A19	F0	1246	MOVX	@DPTR,A
0A1A	00	1247	NOB	
0A1B	22	1248	RET	
		1249		
0A1C		1250		
0A1C	C228	1251	CLR	_MR1
0A1E	C229	1252	CLR	_AE1
0A20	C22A	1253	CLR	_MR2
0A22	C22B	1254	CLR	_AE2
0A24	C22C	1255	CLR	_MR3
0A26	C22D	1256	CLR	_AE3
0A28	C22E	1257	CLR	_MR4

IN_L3J1:

0A2A	C22F	1258	CLR	_AE4
0A2C	121FCB	1259	LCALL	DELAY_2mS
0A2F	753125	1260	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0A32	A831	1261	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0A34	E6	1262	MOV	A,@R0
0A35	90E000	1263	MOV	DPTR,#PORTA1
0A38	F0	1264	MOVX	@DPTR,A
0A39	121FCB	1265	LCALL	DELAY_2mS
0A3C	D238	1266	SETB	_A0B
0A3E	D239	1267	SETB	_A1B
0A40	C23A	1268	CLR	_A2B
0A42	C23B	1269	CLR	_D0B
0A44	D23C	1270	SETB	_D1B
0A46	C23D	1271	CLR	_D2B
0A48	C23E	1272	CLR	_D3B
0A4A	C23F	1273	CLR	_NCB
0A4C	121FCB	1274	LCALL	DELAY_2mS
0A4F	753126	1275	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0A52	A831	1276	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0A54	E6	1277	MOV	A,@R0
0A55	90C001	1278	MOV	DPTR,#PORTB2
0A58	F0	1279	MOVX	@DPTR,A
0A59	121FCB	1280	LCALL	DELAY_2mS
0A5C	C228	1281	CLR	_MR1
0A5E	C229	1282	CLR	_AE1
0A60	C22A	1283	CLR	_MR2
0A62	C22B	1284	CLR	_AE2
0A64	C22C	1285	CLR	_MR3
0A66	D22D	1286	SETB	_AE3
0A68	C22E	1287	CLR	_MR4
0A6A	D22F	1288	SETB	_AE4
0A6C	121FCB	1289	LCALL	DELAY_2mS
0A6F	753125	1290	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0A72	A831	1291	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0A74	E6	1292	MOV	A,@R0
0A75	90E000	1293	MOV	DPTR,#PORTA1
0A78	F0	1294	MOVX	@DPTR,A
0A79	00	1295	NOP	
0A7A	22	1296	RET	
		1297		

0A7B		1298	IN_L3J2:	
0A7B	C228	1299	CLR	_MR1
0A7D	C229	1300	CLR	_AE1
0A7F	C22A	1301	CLR	_MR2
0A81	C22B	1302	CLR	_AE2
0A83	C22C	1303	CLR	_MR3
0A85	C22D	1304	CLR	_AE3
0A87	C22E	1305	CLR	_MR4
0A89	C22F	1306	CLR	_AE4
0A8B	121FCB	1307	LCALL	DELAY_2mS
0A8E	753125	1308	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0A91	A831	1309	MOV	R0,INDEXW_CNT_A

0A93	E6	1310	MOV	A,@R0
0A94	90E000	1311	MOV	DPTR,#PORTA1
0A97	F0	1312	MOVX	@DPTR,A
0A98	121FCB	1313	LCALL	DELAY_2mS
0A9B	D238	1314	SETB	_A0B
0A9D	D239	1315	SETB	_A1B
0A9F	C23A	1316	CLR	_A2B
0AA1	C23B	1317	CLR	_D0B
0AA3	C23C	1318	CLR	_D1B
0AA5	D23D	1319	SETB	_D2B
0AA7	C23E	1320	CLR	_D3B
0AA9	C23F	1321	CLR	_NCB
0AAB	121FCB	1322	LCALL	DELAY_2mS
0AAE	753126	1323	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0AB1	A831	1324	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0AB3	E6	1325	MOV	A,@R0
0AB4	90C001	1326	MOV	DPTR,#PORTB2
0AB7	F0	1327	MOVX	@DPTR,A
0AB8	121FCB	1328	LCALL	DELAY_2mS
0ABB	C228	1329	CLR	_MR1
0ABD	C229	1330	CLR	_AE1
0ABF	C22A	1331	CLR	_MR2
0AC1	C22B	1332	CLR	_AE2
0AC3	C22C	1333	CLR	_MR3
0AC5	D22D	1334	SETB	_AE3
0AC7	C22E	1335	CLR	_MR4
0AC9	D22F	1336	SETB	_AE4
0ACB	121FCB	1337	LCALL	DELAY_2mS
0ACE	753125	1338	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0AD1	A831	1339	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0AD3	E6	1340	MOV	A,@R0
0AD4	90E000	1341	MOV	DPTR,#PORTA1
0AD7	F0	1342	MOVX	@DPTR,A
0AD8	00	1343	NOP	
0AD9	22	1344	RET	
		1345		
0ADA		1346	IN_L3J3:	
0ADA	C228	1347	CLR	_MR1
0ADC	C229	1348	CLR	_AE1
0ADE	C22A	1349	CLR	_MR2
0AE0	C22B	1350	CLR	_AE2
0AE2	C22C	1351	CLR	_MR3
0AE4	C22D	1352	CLR	_AE3
0AE6	C22E	1353	CLR	_MR4
0AE8	C22F	1354	CLR	_AE4
0AEA	121FCB	1355	LCALL	DELAY_2mS
0AED	753125	1356	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H

0AF0	A831	1357	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0AF2	E6	1358	MOV	A,@R0
0AF3	90E000	1359	MOV	DPTR,#PORTA1
0AF6	F0	1360	MOVX	@DPTR,A
0AF7	121FCB	1361	LCALL	DELAY_2mS

0AFA	D238	1362	SETB	_A0B
0AFC	D239	1363	SETB	_A1B
0AFE	C23A	1364	CLR	_A2B
0B00	C23B	1365	CLR	_D0B
0B02	C23C	1366	CLR	_D1B
0B04	C23D	1367	CLR	_D2B
0B06	D23E	1368	SETB	_D3B
0B08	C23F	1369	CLR	_NCB
0B0A	121FCB	1370	LCALL	DELAY_2mS
0B0D	753126	1371	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0B10	A831	1372	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0B12	E6	1373	MOV	A,@R0
0B13	90C001	1374	MOV	DPTR,#PORTB2
0B16	F0	1375	MOVX	@DPTR,A
0B17	121FCB	1376	LCALL	DELAY_2mS
0B1A	C228	1377	CLR	_MR1
0B1C	C229	1378	CLR	_AE1
0B1E	C22A	1379	CLR	_MR2
0B20	C22B	1380	CLR	_AE2
0B22	C22C	1381	CLR	_MR3
0B24	D22D	1382	SETB	_AE3
0B26	C22E	1383	CLR	_MR4
0B28	D22F	1384	SETB	_AE4
0B2A	121FCB	1385	LCALL	DELAY_2mS
0B2D	753125	1386	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0B30	A831	1387	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0B32	E6	1388	MOV	A,@R0
0B33	90E000	1389	MOV	DPTR,#PORTA1
0B36	F0	1390	MOVX	@DPTR,A
0B37	00	1391	NOP	
0B38	22	1392	RET	
		1393		
		1394		
		1395		
		1396		
		1397		
0B39		1397		
0B39	C228	1398	CLR	_MR1
0B3B	C229	1399	CLR	_AE1
0B3D	C22A	1400	CLR	_MR2
0B3F	C22B	1401	CLR	_AE2
0B41	C22C	1402	CLR	_MR3
0B43	C22D	1403	CLR	_AE3
0B45	C22E	1404	CLR	_MR4
0B47	C22F	1405	CLR	_AE4
0B49	121FCB	1406	LCALL	DELAY_2mS
0B4C	753125	1407	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0B4F	A831	1408	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0B51	E6	1409	MOV	A,@R0
0B52	90E000	1410	MOV	DPTR,#PORTA1
0B55	F0	1411	MOVX	@DPTR,A
0B56	121FCB	1412	LCALL	DELAY_2mS
0B59	C238	1413	CLR	_A0B
0B5B	C239	1414	CLR	_A1B
0B5D	D23A	1415	SETB	_A2B

```

; LINE IN = L4
IN_L4J0:

```

MT8804.ASM

0B5F	D23B	1416	SETB	_D0B
0B61	C23C	1417	CLR	_D1B
0B63	C23D	1418	CLR	_D2B
0B65	C23E	1419	CLR	_D3B
0B67	C23F	1420	CLR	_NCB
0B69	121FCB	1421	LCALL	DELAY_2mS
0B6C	753126	1422	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0B6F	A831	1423	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0B71	E6	1424	MOV	A,@R0
0B72	90C001	1425	MOV	DPTR,#PORTB2
0B75	F0	1426	MOVX	@DPTR,A
0B76	121FCB	1427	LCALL	DELAY_2mS
0B79	C228	1428	CLR	_MR1
0B7B	C229	1429	CLR	_AE1
0B7D	C22A	1430	CLR	_MR2
0B7F	C22B	1431	CLR	_AE2
0B81	C22C	1432	CLR	_MR3
0B83	D22D	1433	SETB	_AE3
0B85	C22E	1434	CLR	_MR4
0B87	D22F	1435	SETB	_AE4
0B89	121FCB	1436	LCALL	DELAY_2mS
0B8C	753125	1437	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0B8F	A831	1438	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0B91	E6	1439	MOV	A,@R0
0B92	90E000	1440	MOV	DPTR,#PORTA1
0B95	F0	1441	MOVX	@DPTR,A
0B96	00	1442	NOP	
0B97	22	1443	RET	
		1444		
0B98		1445		
0B98	C228	1446	CLR	_MR1
0B9A	C229	1447	CLR	_AE1
0B9C	C22A	1448	CLR	_MR2
0B9E	C22B	1449	CLR	_AE2
0BA0	C22C	1450	CLR	_MR3
0BA2	C22D	1451	CLR	_AE3
0BA4	C22E	1452	CLR	_MR4
0BA6	C22F	1453	CLR	_AE4
0BA8	121FCB	1454	LCALL	DELAY_2mS
0BAB	753125	1455	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0BAE	A831	1456	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0BB0	E6	1457	MOV	A,@R0
0BB1	90E000	1458	MOV	DPTR,#PORTA1
0BB4	F0	1459	MOVX	@DPTR,A
0BB5	121FCB	1460	LCALL	DELAY_2mS
0BB8	C238	1461	CLR	_A0B
0BBA	C239	1462	CLR	_A1B
0BBC	D23A	1463	SETB	_A2B
0BBE	C23B	1464	CLR	_D0B
0BC0	D23C	1465	SETB	_D1B
0BC2	C23D	1466	CLR	_D2B
0BC4	C23E	1467	CLR	_D3B
0BC6	C23F	1468	CLR	_NCB
0BC8	121FCB	1469	LCALL	DELAY_2mS

IN_L4J1:

```

0BCB      753126      1470
0BCE      A831         1471
0BD0      E6            1472
0BD1      90C001       1473
0BD4      F0            1474

```

```

MOV  INDEXW_CNT_A,#026H
MOV  R0,INDEXW_CNT_A
MOV  A,@R0
MOV  DPTR,#PORTB2
MOVX @DPTR,A

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 26

```

0BD5      121FCB       1475
0BD8      C228         1476
0BDA      C229         1477
0BDC      C22A         1478
0BDE      C22B         1479
0BE0      C22C         1480
0BE2      D22D         1481
0BE4      C22E         1482
0BE6      D22F         1483
0BE8      121FCB       1484
0BEB      753125       1485
0BEE      A831         1486
0BF0      E6            1487
0BF1      90E000       1488
0BF4      F0            1489
0BF5      00            1490
0BF6      22            1491

```

```

LCALL DELAY_2mS
CLR  _MR1
CLR  _AE1
CLR  _MR2
CLR  _AE2
CLR  _MR3
CLR  _AE3
SETB _AE3
CLR  _MR4
SETB _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV  INDEXW_CNT_A,#025H
MOV  R0,INDEXW_CNT_A
MOV  A,@R0
MOV  DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
NOP
RET

```

```

0BF7      1492
0BF7      C228         1493
0BF9      C229         1494
0BFB      C22A         1495
0BFD      C22B         1496
0BFF      C22C         1497
0C01      C22D         1498
0C03      C22E         1499
0C05      C22F         1500
0C07      121FCB       1501
0C0A      753125       1502
0C0D      A831         1503
0C0F      E6            1504
0C10      90E000       1505
0C13      F0            1506
0C14      121FCB       1507
0C17      C238         1508
0C19      C239         1509
0C1B      D23A         1510
0C1D      C23B         1511
0C1F      C23C         1512
0C21      D23D         1513
0C23      C23E         1514
0C25      C23F         1515
0C27      121FCB       1516
0C2A      753126       1517
0C2D      A831         1518
0C2F      E6            1519
0C30      90C001       1520

```

IN_L4J2:

```

CLR  _MR1
CLR  _AE1
CLR  _MR2
CLR  _AE2
CLR  _MR3
CLR  _AE3
CLR  _MR4
CLR  _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV  INDEXW_CNT_A,#025H
MOV  R0,INDEXW_CNT_A
MOV  A,@R0
MOV  DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR  _A0B
CLR  _A1B
SETB _A2B
CLR  _D0B
CLR  _D1B
SETB _D2B
CLR  _D3B
CLR  _NCB
LCALL DELAY_2mS
MOV  INDEXW_CNT_A,#026H
MOV  R0,INDEXW_CNT_A
MOV  A,@R0
MOV  DPTR,#PORTB2

```

0C33	F0	1522	MOVX @DPTR,A
0C34	121FCB	1523	LCALL DELAY_2mS
0C37	C228	1524	CLR _MR1
0C39	C229	1525	CLR _AE1
0C3B	C22A	1526	CLR _MR2
0C3D	C22B	1527	CLR _AE2
0C3F	C22C	1528	CLR _MR3
0C41	D22D	1529	SETB _AE3
0C43	C22E	1530	CLR _MR4
0C45	D22F	1531	SETB _AE4
0C47	121FCB	1532	LCALL DELAY_2mS
0C4A	753125	1533	MOV INDEXW_CNT_A,#025H

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 27

0C4D	A831	1534	MOV R0,INDEXW_CNT_A
0C4F	E6	1535	MOV A,@R0
0C50	90E000	1536	MOV DPTR,#PORTA1
0C53	F0	1537	MOVX @DPTR,A
0C54	00	1538	NOP
0C55	22	1539	RET
		1540	
0C56		1541	IN_L4J3:
0C56	C228	1542	CLR _MR1
0C58	C229	1543	CLR _AE1
0C5A	C22A	1544	CLR _MR2
0C5C	C22B	1545	CLR _AE2
0C5E	C22C	1546	CLR _MR3
0C60	C22D	1547	CLR _AE3
0C62	C22E	1548	CLR _MR4
0C64	C22F	1549	CLR _AE4
0C66	121FCB	1550	LCALL DELAY_2mS
0C69	753125	1551	MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0C6C	A831	1552	MOV R0,INDEXW_CNT_A
0C6E	E6	1553	MOV A,@R0
0C6F	90E000	1554	MOV DPTR,#PORTA1
0C72	F0	1555	MOVX @DPTR,A
0C73	121FCB	1556	LCALL DELAY_2mS
0C76	C238	1557	CLR _A0B
0C78	C239	1558	CLR _A1B
0C7A	D23A	1559	SETB _A2B
0C7C	C23B	1560	CLR _D0B
0C7E	C23C	1561	CLR _D1B
0C80	C23D	1562	CLR _D2B
0C82	D23E	1563	SETB _D3B
0C84	C23F	1564	CLR _NCB
0C86	121FCB	1565	LCALL DELAY_2mS
0C89	753126	1566	MOV INDEXW_CNT_A,#026H
0C8C	A831	1567	MOV R0,INDEXW_CNT_A
0C8E	E6	1568	MOV A,@R0
0C8F	90C001	1569	MOV DPTR,#PORTB2
0C92	F0	1570	MOVX @DPTR,A
0C93	121FCB	1571	LCALL DELAY_2mS
0C96	C228	1572	CLR _MR1
0C98	C229	1573	CLR _AE1

0C9A	C22A	1574		CLR	_MR2
0C9C	C22B	1575		CLR	_AE2
0C9E	C22C	1576		CLR	_MR3
0CA0	D22D	1577		SETB	_AE3
0CA2	C22E	1578		CLR	_MR4
0CA4	D22F	1579		SETB	_AE4
0CA6	121FCB	1580		LCALL	DELAY_2mS
0CA9	753125	1581		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0CAC	A831	1582		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0CAE	E6	1583		MOV	A,@R0
0CAF	90E000	1584		MOV	DPTR,#PORTA1
0CB2	F0	1585		MOVX	@DPTR,A
0CB3	00	1586		NOP	
0CB4	22	1587		RET	
		1588			
		1589			
		1590			
		1591	; LINE IN = L5		
0CB5		1592	IN_L5J0:		

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 28

0CB5	C228	1593		CLR	_MR1
0CB7	C229	1594		CLR	_AE1
0CB9	C22A	1595		CLR	_MR2
0CBB	C22B	1596		CLR	_AE2
0CBD	C22C	1597		CLR	_MR3
0CBF	C22D	1598		CLR	_AE3
0CC1	C22E	1599		CLR	_MR4
0CC3	C22F	1600		CLR	_AE4
0CC5	121FCB	1601		LCALL	DELAY_2mS
0CC8	753125	1602		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0CCB	A831	1603		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0CCD	E6	1604		MOV	A,@R0
0CCE	90E000	1605		MOV	DPTR,#PORTA1
0CD1	F0	1606		MOVX	@DPTR,A
0CD2	121FCB	1607		LCALL	DELAY_2mS
0CD5	D238	1608		SETB	_A0B
0CD7	C239	1609		CLR	_A1B
0CD9	D23A	1610		SETB	_A2B
0CDB	D23B	1611		SETB	_D0B
0CDD	C23C	1612		CLR	_D1B
0CDF	C23D	1613		CLR	_D2B
0CE1	C23E	1614		CLR	_D3B
0CE3	C23F	1615		CLR	_NCB
0CE5	121FCB	1616		LCALL	DELAY_2mS
0CE8	753126	1617		MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0CEB	A831	1618		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0CED	E6	1619		MOV	A,@R0
0CEE	90C001	1620		MOV	DPTR,#PORTB2
0CF1	F0	1621		MOVX	@DPTR,A
0CF2	121FCB	1622		LCALL	DELAY_2mS
0CF5	C228	1623		CLR	_MR1
0CF7	C229	1624		CLR	_AE1
0CF9	C22A	1625		CLR	_MR2

0CFB	C22B	1626		CLR	_AE2
0CFD	C22C	1627		CLR	_MR3
0CFF	D22D	1628		SETB	_AE3
0D01	C22E	1629		CLR	_MR4
0D03	D22F	1630		SETB	_AE4
0D05	121FCB	1631		LCALL	DELAY_2mS
0D08	753125	1632		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0D0B	A831	1633		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0D0D	E6	1634		MOV	A,@R0
0D0E	90E000	1635		MOV	DPTR,#PORTA1
0D11	F0	1636		MOVX	@DPTR,A
0D12	00	1637		NOP	
0D13	22	1638		RET	
		1639			
0D14		1640	IN_L5J1:		
0D14	C228	1641		CLR	_MR1
0D16	C229	1642		CLR	_AE1
0D18	C22A	1643		CLR	_MR2
0D1A	C22B	1644		CLR	_AE2
0D1C	C22C	1645		CLR	_MR3
0D1E	C22D	1646		CLR	_AE3
0D20	C22E	1647		CLR	_MR4
0D22	C22F	1648		CLR	_AE4
0D24	121FCB	1649		LCALL	DELAY_2mS
0D27	753125	1650		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0D2A	A831	1651		MOV	R0,INDEXW_CNT_A

0D2C	E6	1652		MOV	A,@R0
0D2D	90E000	1653		MOV	DPTR,#PORTA1
0D30	F0	1654		MOVX	@DPTR,A
0D31	121FCB	1655		LCALL	DELAY_2mS
0D34	D238	1656		SETB	_A0B
0D36	C239	1657		CLR	_A1B
0D38	D23A	1658		SETB	_A2B
0D3A	C23B	1659		CLR	_D0B
0D3C	D23C	1660		SETB	_D1B
0D3E	C23D	1661		CLR	_D2B
0D40	C23E	1662		CLR	_D3B
0D42	C23F	1663		CLR	_NCB
0D44	121FCB	1664		LCALL	DELAY_2mS
0D47	753126	1665		MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0D4A	A831	1666		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0D4C	E6	1667		MOV	A,@R0
0D4D	90C001	1668		MOV	DPTR,#PORTB2
0D50	F0	1669		MOVX	@DPTR,A
0D51	121FCB	1670		LCALL	DELAY_2mS
0D54	C228	1671		CLR	_MR1
0D56	C229	1672		CLR	_AE1
0D58	C22A	1673		CLR	_MR2
0D5A	C22B	1674		CLR	_AE2
0D5C	C22C	1675		CLR	_MR3
0D5E	D22D	1676		SETB	_AE3
0D60	C22E	1677		CLR	_MR4

0D62	D22F	1678		SETB	_AE4
0D64	121FCB	1679		LCALL	DELAY_2mS
0D67	753125	1680		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0D6A	A831	1681		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0D6C	E6	1682		MOV	A,@R0
0D6D	90E000	1683		MOV	DPTR,#PORTA1
0D70	F0	1684		MOVX	@DPTR,A
0D71	00	1685		NOP	
0D72	22	1686		RET	
		1687			
0D73		1688	IN_L5J2:		
0D73	C228	1689		CLR	_MR1
0D75	C229	1690		CLR	_AE1
0D77	C22A	1691		CLR	_MR2
0D79	C22B	1692		CLR	_AE2
0D7B	C22C	1693		CLR	_MR3
0D7D	C22D	1694		CLR	_AE3
0D7F	C22E	1695		CLR	_MR4
0D81	C22F	1696		CLR	_AE4
0D83	121FCB	1697		LCALL	DELAY_2mS
0D86	753125	1698		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0D89	A831	1699		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0D8B	E6	1700		MOV	A,@R0
0D8C	90E000	1701		MOV	DPTR,#PORTA1
0D8F	F0	1702		MOVX	@DPTR,A
0D90	121FCB	1703		LCALL	DELAY_2mS
0D93	D238	1704		SETB	_A0B
0D95	C239	1705		CLR	_A1B
0D97	D23A	1706		SETB	_A2B
0D99	C23B	1707		CLR	_D0B
0D9B	C23C	1708		CLR	_D1B
0D9D	D23D	1709		SETB	_D2B
0D9F	C23E	1710		CLR	_D3B

0DA1	C23F	1711		CLR	_NCB
0DA3	121FCB	1712		LCALL	DELAY_2mS
0DA6	753126	1713		MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0DA9	A831	1714		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0DAB	E6	1715		MOV	A,@R0
0DAC	90C001	1716		MOV	DPTR,#PORTB2
0DAF	F0	1717		MOVX	@DPTR,A
0DB0	121FCB	1718		LCALL	DELAY_2mS
0DB3	C228	1719		CLR	_MR1
0DB5	C229	1720		CLR	_AE1
0DB7	C22A	1721		CLR	_MR2
0DB9	C22B	1722		CLR	_AE2
0DBB	C22C	1723		CLR	_MR3
0DBD	D22D	1724		SETB	_AE3
0DBF	C22E	1725		CLR	_MR4
0DC1	D22F	1726		SETB	_AE4
0DC3	121FCB	1727		LCALL	DELAY_2mS
0DC6	753125	1728		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0DC9	A831	1729		MOV	R0,INDEXW_CNT_A

0DCB	E6	1730		MOV	A,@R0
0DCC	90E000	1731		MOV	DPTR,#PORTA1
0DCF	F0	1732		MOVX	@DPTR,A
0DD0	00	1733		NOP	
0DD1	22	1734		RET	
		1735			
0DD2		1736			
0DD2	C228	1737	IN_L5J3:	CLR	_MR1
0DD4	C229	1738		CLR	_AE1
0DD6	C22A	1739		CLR	_MR2
0DD8	C22B	1740		CLR	_AE2
0DDA	C22C	1741		CLR	_MR3
0DDC	C22D	1742		CLR	_AE3
0DDE	C22E	1743		CLR	_MR4
0DE0	C22F	1744		CLR	_AE4
0DE2	121FCB	1745		LCALL	DELAY_2mS
0DE5	753125	1746		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0DE8	A831	1747		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0DEA	E6	1748		MOV	A,@R0
0DEB	90E000	1749		MOV	DPTR,#PORTA1
0DEE	F0	1750		MOVX	@DPTR,A
0DEF	121FCB	1751		LCALL	DELAY_2mS
0DF2	D238	1752		SETB	_A0B
0DF4	C239	1753		CLR	_A1B
0DF6	D23A	1754		SETB	_A2B
0DF8	C23B	1755		CLR	_D0B
0DFA	C23C	1756		CLR	_D1B
0DFC	C23D	1757		CLR	_D2B
0DFE	D23E	1758		SETB	_D3B
0E00	C23F	1759		CLR	_NCB
0E02	121FCB	1760		LCALL	DELAY_2mS
0E05	753126	1761		MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0E08	A831	1762		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0E0A	E6	1763		MOV	A,@R0
0E0B	90C001	1764		MOV	DPTR,#PORTB2
0E0E	F0	1765		MOVX	@DPTR,A
0E0F	121FCB	1766		LCALL	DELAY_2mS
0E12	C228	1767		CLR	_MR1
0E14	C229	1768		CLR	_AE1
0E16	C22A	1769		CLR	_MR2

0E18	C22B	1770		CLR	_AE2
0E1A	C22C	1771		CLR	_MR3
0E1C	D22D	1772		SETB	_AE3
0E1E	C22E	1773		CLR	_MR4
0E20	D22F	1774		SETB	_AE4
0E22	121FCB	1775		LCALL	DELAY_2mS
0E25	753125	1776		MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0E28	A831	1777		MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0E2A	E6	1778		MOV	A,@R0
0E2B	90E000	1779		MOV	DPTR,#PORTA1
0E2E	F0	1780		MOVX	@DPTR,A
0E2F	00	1781		NOP	

0E30	22	1782	RET
		1783	
		1784	
		1785	
		1786	;LINE IN = L6
0E31		1787	IN_L6J0:
0E31	C228	1788	CLR _MR1
0E33	C229	1789	CLR _AE1
0E35	C22A	1790	CLR _MR2
0E37	C22B	1791	CLR _AE2
0E39	C22C	1792	CLR _MR3
0E3B	C22D	1793	CLR _AE3
0E3D	C22E	1794	CLR _MR4
0E3F	C22F	1795	CLR _AE4
0E41	121FCB	1796	LCALL DELAY_2mS
0E44	753125	1797	MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0E47	A831	1798	MOV R0,INDEXW_CNT_A
0E49	E6	1799	MOV A,@R0
0E4A	90E000	1800	MOV DPTR,#PORTA1
0E4D	F0	1801	MOVX @DPTR,A
0E4E	121FCB	1802	LCALL DELAY_2mS
0E51	C238	1803	CLR _A0B
0E53	D239	1804	SETB _A1B
0E55	D23A	1805	SETB _A2B
0E57	D23B	1806	SETB _D0B
0E59	C23C	1807	CLR _D1B
0E5B	C23D	1808	CLR _D2B
0E5D	C23E	1809	CLR _D3B
0E5F	C23F	1810	CLR _NCB
0E61	121FCB	1811	LCALL DELAY_2mS
0E64	753126	1812	MOV INDEXW_CNT_A,#026H
0E67	A831	1813	MOV R0,INDEXW_CNT_A
0E69	E6	1814	MOV A,@R0
0E6A	90C001	1815	MOV DPTR,#PORTB2
0E6D	F0	1816	MOVX @DPTR,A
0E6E	121FCB	1817	LCALL DELAY_2mS
0E71	C228	1818	CLR _MR1
0E73	C229	1819	CLR _AE1
0E75	C22A	1820	CLR _MR2
0E77	C22B	1821	CLR _AE2
0E79	C22C	1822	CLR _MR3
0E7B	D22D	1823	SETB _AE3
0E7D	C22E	1824	CLR _MR4
0E7F	D22F	1825	SETB _AE4
0E81	121FCB	1826	LCALL DELAY_2mS
0E84	753125	1827	MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0E87	A831	1828	MOV R0,INDEXW_CNT_A

0E89	E6	1829	MOV A,@R0
0E8A	90E000	1830	MOV DPTR,#PORTA1
0E8D	F0	1831	MOVX @DPTR,A
0E8E	00	1832	NOP
0E8F	22	1833	RET

		1834		
0E90		1835	IN_L6J1:	
0E90	C228	1836		CLR _MR1
0E92	C229	1837		CLR _AE1
0E94	C22A	1838		CLR _MR2
0E96	C22B	1839		CLR _AE2
0E98	C22C	1840		CLR _MR3
0E9A	C22D	1841		CLR _AE3
0E9C	C22E	1842		CLR _MR4
0E9E	C22F	1843		CLR _AE4
0EA0	121FCB	1844		LCALL DELAY_2mS
0EA3	753125	1845		MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0EA6	A831	1846		MOV R0,INDEXW_CNT_A
0EA8	E6	1847		MOV A,@R0
0EA9	90E000	1848		MOV DPTR,#PORTA1
0EAC	F0	1849		MOVX @DPTR,A
0EAD	121FCB	1850		LCALL DELAY_2mS
0EB0	C238	1851		CLR _A0B
0EB2	D239	1852		SETB _A1B
0EB4	D23A	1853		SETB _A2B
0EB6	C23B	1854		CLR _D0B
0EB8	D23C	1855		SETB _D1B
0EBA	C23D	1856		CLR _D2B
0EBC	C23E	1857		CLR _D3B
0EBE	C23F	1858		CLR _NCB
0EC0	121FCB	1859		LCALL DELAY_2mS
0EC3	753126	1860		MOV INDEXW_CNT_A,#026H
0EC6	A831	1861		MOV R0,INDEXW_CNT_A
0EC8	E6	1862		MOV A,@R0
0EC9	90C001	1863		MOV DPTR,#PORTB2
0ECC	F0	1864		MOVX @DPTR,A
0ECD	121FCB	1865		LCALL DELAY_2mS
0ED0	C228	1866		CLR _MR1
0ED2	C229	1867		CLR _AE1
0ED4	C22A	1868		CLR _MR2
0ED6	C22B	1869		CLR _AE2
0ED8	C22C	1870		CLR _MR3
0EDA	D22D	1871		SETB _AE3
0EDC	C22E	1872		CLR _MR4
0EDE	D22F	1873		SETB _AE4
0EE0	121FCB	1874		LCALL DELAY_2mS
0EE3	753125	1875		MOV INDEXW_CNT_A,#025H
0EE6	A831	1876		MOV R0,INDEXW_CNT_A
0EE8	E6	1877		MOV A,@R0
0EE9	90E000	1878		MOV DPTR,#PORTA1
0EEC	F0	1879		MOVX @DPTR,A
0EED	00	1880		NOF
0EEE	22	1881		RET
		1882		
0EEF		1883	IN_L6J2:	
0EEF	C228	1884		CLR _MR1
0EF1	C229	1885		CLR _AE1
0EF3	C22A	1886		CLR _MR2
0EF5	C22B	1887		CLR _AE2

MT8804.ASM

0EF7	C22C	1888	CLR	_MR3
0EF9	C22D	1889	CLR	_AE3
0EFB	C22E	1890	CLR	_MR4
0EFD	C22F	1891	CLR	_AE4
0EFF	121FCB	1892	LCALL	DELAY_2mS
0F02	753125	1893	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0F05	A831	1894	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0F07	E6	1895	MOV	A,@R0
0F08	90E000	1896	MOV	DPTR,#PORTA1
0F0B	F0	1897	MOVX	@DPTR,A
0F0C	121FCB	1898	LCALL	DELAY_2mS
0F0F	C230	1899	CLR	_A0A
0F11	D239	1900	SETB	_A1B
0F13	D23A	1901	SETB	_A2B
0F15	C23B	1902	CLR	_D0B
0F17	C23C	1903	CLR	_D1B
0F19	D23D	1904	SETB	_D2B
0F1B	C23E	1905	CLR	_D3B
0F1D	C23F	1906	CLR	_NCB
0F1F	121FCB	1907	LCALL	DELAY_2mS
0F22	753126	1908	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
0F25	A831	1909	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0F27	E6	1910	MOV	A,@R0
0F28	90C001	1911	MOV	DPTR,#PORTB2
0F2B	F0	1912	MOVX	@DPTR,A
0F2C	121FCB	1913	LCALL	DELAY_2mS
0F2F	C228	1914	CLR	_MR1
0F31	C229	1915	CLR	_AE1
0F33	C22A	1916	CLR	_MR2
0F35	C22B	1917	CLR	_AE2
0F37	C22C	1918	CLR	_MR3
0F39	D22D	1919	SETB	_AE3
0F3B	C22E	1920	CLR	_MR4
0F3D	D22F	1921	SETB	_AE4
0F3F	121FCB	1922	LCALL	DELAY_2mS
0F42	753125	1923	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
0F45	A831	1924	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
0F47	E6	1925	MOV	A,@R0
0F48	90E000	1926	MOV	DPTR,#PORTA1
0F4B	F0	1927	MOVX	@DPTR,A
0F4C	00	1928	NOP	
0F4D	22	1929	RET	
		1930		
0F4E		1931		
0F4E	C228	1932	CLR	_MR1
0F50	C229	1933	CLR	_AE1
0F52	C22A	1934	CLR	_MR2
0F54	C22B	1935	CLR	_AE2
0F56	C22C	1936	CLR	_MR3
0F58	C22D	1937	CLR	_AE3
0F5A	C22E	1938	CLR	_MR4
0F5C	C22F	1939	CLR	_AE4
0F5E	121FCB	1940	LCALL	DELAY_2mS
0F61	753125	1941	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H

IN_L6J3:

0F64	A831	1942
0F66	E6	1943
0F67	90E000	1944
0F6A	F0	1945
0F6B	121FCB	1946

```
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 34

0F6E	C238	1947
0F70	D239	1948
0F72	D23A	1949
0F74	C23B	1950
0F76	C23C	1951
0F78	C23D	1952
0F7A	D23E	1953
0F7C	C23F	1954
0F7E	121FCB	1955
0F81	753126	1956
0F84	A831	1957
0F86	E6	1958
0F87	90C001	1959
0F8A	F0	1960
0F8B	121FCB	1961
0F8E	C228	1962
0F90	C229	1963
0F92	C22A	1964
0F94	C22B	1965
0F96	C22C	1966
0F98	D22D	1967
0F9A	C22E	1968
0F9C	D22F	1969
0F9E	121FCB	1970
0FA1	753125	1971
0FA4	A831	1972
0FA6	E6	1973
0FA7	90E000	1974
0FAA	F0	1975
0FAB	00	1976
0FAC	22	1977

```
CLR _A0B
SETB _A1B
SETB _A2B
CLR _D0B
CLR _D1B
CLR _D2B
SETB _D3B
CLR _NCB
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#026H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTB2
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR _MR1
CLR _AE1
CLR _MR2
CLR _AE2
CLR _MR3
SETB _AE3
CLR _MR4
SETB _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#025H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
NOP
RET
```

0FAD		1981
0FAD		1982
0FAD	C228	1983
0FAF	C229	1984
0FB1	C22A	1985
0FB3	C22B	1986
0FB5	C22C	1987
0FB7	C22D	1988
0FB9	C22E	1989
0FBB	C22F	1990
0FBD	121FCB	1991
0FC0	753125	1992
0FC3	A831	1993

```
; LINE IN = L7
IN_L7J0:
```

```
CLR _MR1
CLR _AE1
CLR _MR2
CLR _AE2
CLR _MR3
CLR _AE3
CLR _MR4
CLR _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#025H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
```

0FC5	E6	1994
0FC6	90E000	1995
0FC9	F0	1996
0FCA	121FCB	1997
0FCD	D238	1998
0FCF	D239	1999
0FD1	D23A	2000
0FD3	D23B	2001
0FD5	C23C	2002
0FD7	C23D	2003
0FD9	C23E	2004
0FDB	C23F	2005

```

MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
SETB _A0B
SETB _A1B
SETB _A2B
SETB _D0B
CLR _D1B
CLR _D2B
CLR _D3B
CLR _NCB

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 35

0FDD	121FCB	2006
0FE0	753126	2007
0FE3	A831	2008
0FE5	E6	2009
0FE6	90C001	2010
0FE9	F0	2011
0FEA	121FCB	2012
0FED	C228	2013
0FEF	C229	2014
0FF1	C22A	2015
0FF3	C22B	2016
0FF5	C22C	2017
0FF7	D22D	2018
0FF9	C22E	2019
0FFB	D22F	2020
0FFD	121FCB	2021
1000	753125	2022
1003	A831	2023
1005	E6	2024
1006	90E000	2025
1009	F0	2026
100A	00	2027
100B	22	2028
		2029
100C		2030
100C	C228	2031
100E	C229	2032
1010	C22A	2033
1012	C22B	2034
1014	C22C	2035
1016	C22D	2036
1018	C22E	2037
101A	C22F	2038
101C	121FCB	2039
101F	753125	2040
1022	A831	2041
1024	E6	2042
1025	90E000	2043
1028	F0	2044
1029	121FCB	2045

```

LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#026H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTB2
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR _MR1
CLR _AE1
CLR _MR2
CLR _AE2
CLR _MR3
SETB _AE3
CLR _MR4
SETB _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#025H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
NOP
RET

```

IN_L7J1:

```

CLR _MR1
CLR _AE1
CLR _MR2
CLR _AE2
CLR _MR3
CLR _AE3
CLR _MR4
CLR _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV INDEXW_CNT_A,#025H
MOV R0,INDEXW_CNT_A
MOV A,@R0
MOV DPTR,#PORTA1
MOVX @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS

```

102C	D238	2046	SETB	_A0B
102E	D239	2047	SETB	_A1B
1030	D23A	2048	SETB	_A2B
1032	C23B	2049	CLR	_D0B
1034	D23C	2050	SETB	_D1B
1036	C23D	2051	CLR	_D2B
1038	C23E	2052	CLR	_D3B
103A	C23F	2053	CLR	_NCB
103C	121FCB	2054	LCALL	DELAY_2mS
103F	753126	2055	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
1042	A831	2056	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
1044	E6	2057	MOV	A,@R0
1045	90C001	2058	MOV	DPTR,#PORTB2
1048	F0	2059	MOVX	@DPTR,A
1049	121FCB	2060	LCALL	DELAY_2mS
104C	C228	2061	CLR	_MR1
104E	C229	2062	CLR	_AE1
1050	C22A	2063	CLR	_MR2
1052	C22B	2064	CLR	_AE2

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 36

1054	C22C	2065	CLR	_MR3
1056	D22D	2066	SETB	_AE3
1058	C22E	2067	CLR	_MR4
105A	D22F	2068	SETB	_AE4
105C	121FCB	2069	LCALL	DELAY_2mS
105F	753125	2070	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
1062	A831	2071	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
1064	E6	2072	MOV	A,@R0
1065	90E000	2073	MOV	DPTR,#PORTA1
1068	F0	2074	MOVX	@DPTR,A
1069	00	2075	NOP	
106A	22	2076	RET	
		2077		
106B		2078		
106B	C228	2079	CLR	_MR1
106D	C229	2080	CLR	_AE1
106F	C22A	2081	CLR	_MR2
1071	C22B	2082	CLR	_AE2
1073	C22C	2083	CLR	_MR3
1075	C22D	2084	CLR	_AE3
1077	C22E	2085	CLR	_MR4
1079	C22F	2086	CLR	_AE4
107B	121FCB	2087	LCALL	DELAY_2mS
107E	753125	2088	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
1081	A831	2089	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
1083	E6	2090	MOV	A,@R0
1084	90E000	2091	MOV	DPTR,#PORTA1
1087	F0	2092	MOVX	@DPTR,A
1088	121FCB	2093	LCALL	DELAY_2mS
108B	D238	2094	SETB	_A0B
108D	D239	2095	SETB	_A1B
108F	D23A	2096	SETB	_A2B
1091	C23B	2097	CLR	_D0B

IN_L7J2:

1093	C23C	2098	CLR	_D1B
1095	D23D	2099	SETB	_D2B
1097	C23E	2100	CLR	_D3B
1099	C23F	2101	CLR	_NCB
109B	121FCB	2102	LCALL	DELAY_2mS
109E	753126	2103	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
10A1	A831	2104	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
10A3	E6	2105	MOV	A,@R0
10A4	90C001	2106	MOV	DPTR,#PORTB2
10A7	F0	2107	MOVX	@DPTR,A
10A8	121FCB	2108	LCALL	DELAY_2mS
10AB	C228	2109	CLR	_MR1
10AD	C229	2110	CLR	_AE1
10AF	C22A	2111	CLR	_MR2
10B1	C22B	2112	CLR	_AE2
10B3	C22C	2113	CLR	_MR3
10B5	D22D	2114	SETB	_AE3
10B7	C22E	2115	CLR	_MR4
10B9	D22F	2116	SETB	_AE4
10BB	121FCB	2117	LCALL	DELAY_2mS
10BE	753125	2118	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
10C1	A831	2119	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
10C3	E6	2120	MOV	A,@R0
10C4	90E000	2121	MOV	DPTR,#PORTA1
10C7	F0	2122	MOVX	@DPTR,A
10C8	00	2123	NOP	

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 37

10C9	22	2124	RET	
		2125		
10CA		2126		
10CA	C228	2127	CLR	_MR1
10CC	C229	2128	CLR	_AE1
10CE	C22A	2129	CLR	_MR2
10D0	C22B	2130	CLR	_AE2
10D2	C22C	2131	CLR	_MR3
10D4	C22D	2132	CLR	_AE3
10D6	C22E	2133	CLR	_MR4
10D8	C22F	2134	CLR	_AE4
10DA	121FCB	2135	LCALL	DELAY_2mS
10DD	753125	2136	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
10E0	A831	2137	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
10E2	E6	2138	MOV	A,@R0
10E3	90E000	2139	MOV	DPTR,#PORTA1
10E6	F0	2140	MOVX	@DPTR,A
10E7	121FCB	2141	LCALL	DELAY_2mS
10EA	D238	2142	SETB	_A0B
10EC	D239	2143	SETB	_A1B
10EE	D23A	2144	SETB	_A2B
10F0	C23B	2145	CLR	_D0B
10F2	C23C	2146	CLR	_D1B
10F4	C23D	2147	CLR	_D2B
10F6	D23E	2148	SETB	_D3B
10F8	C23F	2149	CLR	_NCB
10FA	121FCB	2150	LCALL	DELAY_2mS

IN_L7J3:

10FD	753126	2151	MOV	INDEXW_CNT_A,#026H
1100	A831	2152	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
1102	E6	2153	MOV	A,@R0
1103	90C001	2154	MOV	DPTR,#PORTB2
1106	F0	2155	MOVX	@DPTR,A
1107	121FCB	2156	LCALL	DELAY_2mS
110A	C228	2157	CLR	_MR1
110C	C229	2158	CLR	_AE1
110E	C22A	2159	CLR	_MR2
1110	C22B	2160	CLR	_AE2
1112	C22C	2161	CLR	_MR3
1114	D22D	2162	SETB	_AE3
1116	C22E	2163	CLR	_MR4
1118	D22F	2164	SETB	_AE4
111A	121FCB	2165	LCALL	DELAY_2mS
111D	753125	2166	MOV	INDEXW_CNT_A,#025H
1120	A831	2167	MOV	R0,INDEXW_CNT_A
1122	E6	2168	MOV	A,@R0
1123	90E000	2169	MOV	DPTR,#PORTA1
1126	F0	2170	MOVX	@DPTR,A
1127	00	2171	NOP	
1128	22	2172	RET	
		2173		
		2174		
		2175		
		2176		
		2177		
1129		2178		
1129	C228	2178		
112B	C229	2179	CLR	_MR1
112D	C22A	2180	CLR	_AE1
112F	C22B	2181	CLR	_MR2
1131	C22C	2182	CLR	_AE2
			CLR	_MR3

```

; LINE OUT = LO
OUT_LOJ0:

```

1133	C22D	2183	CLR	_AE3
1135	C22E	2184	CLR	_MR4
1137	C22F	2185	CLR	_AE4
1139	121FCB	2186	LCALL	DELAY_2mS
113C	753225	2187	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
113F	A832	2188	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1141	E6	2189	MOV	A,@R0
1142	90E000	2190	MOV	DPTR,#PORTA1
1145	F0	2191	MOVX	@DPTR,A
1146	121FCB	2192	LCALL	DELAY_2mS
1149	C230	2193	CLR	_A0A
114B	C231	2194	CLR	_A1A
114D	C232	2195	CLR	_A2A
114F	D233	2196	SETB	_D0A
1151	C234	2197	CLR	_D1A
1153	C235	2198	CLR	_D2A
1155	C236	2199	CLR	_D3A
1157	C237	2200	CLR	_NCA
1159	121FCB	2201	LCALL	DELAY_2mS
115C	753227	2202	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H

115F	A832	2203	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1161	E6	2204	MOV	A,@R0
1162	90C000	2205	MOV	DPTR,#PORTA2
1165	F0	2206	MOVX	@DPTR,A
1166	121FCB	2207	LCALL	DELAY_2mS
1169	C228	2208	CLR	_MR1
116B	D229	2209	SETB	_AE1
116D	C22A	2210	CLR	_MR2
116F	D22B	2211	SETB	_AE2
1171	C22C	2212	CLR	_MR3
1173	C22D	2213	CLR	_AE3
1175	C22E	2214	CLR	_MR4
1177	C22F	2215	CLR	_AE4
1179	121FCB	2216	LCALL	DELAY_2mS
117C	753225	2217	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
117F	A832	2218	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1181	E6	2219	MOV	A,@R0
1182	90E000	2220	MOV	DPTR,#PORTA1
1185	F0	2221	MOVX	@DPTR,A
1186	00	2222	NOP	
1187	22	2223	RET	
		2224		
1188		2225		
1188	C228	2226	CLR	_MR1
118A	C229	2227	CLR	_AE1
118C	C22A	2228	CLR	_MR2
118E	C22B	2229	CLR	_AE2
1190	C22C	2230	CLR	_MR3
1192	C22D	2231	CLR	_AE3
1194	C22E	2232	CLR	_MR4
1196	C22F	2233	CLR	_AE4
1198	121FCB	2234	LCALL	DELAY_2mS
119B	753225	2235	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
119E	A832	2236	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
11A0	E6	2237	MOV	A,@R0
11A1	90E000	2238	MOV	DPTR,#PORTA1
11A4	F0	2239	MOVX	@DPTR,A
11A5	121FCB	2240	LCALL	DELAY_2mS
11A8	C230	2241	CLR	_A0A

OUT_L0J1:

11AA	C231	2242	CLR	_A1A
11AC	C232	2243	CLR	_A2A
11AE	C233	2244	CLR	_D0A
11B0	D234	2245	SETB	_D1A
11B2	C235	2246	CLR	_D2A
11B4	C236	2247	CLR	_D3A
11B6	C237	2248	CLR	_NCA
11B8	121FCB	2249	LCALL	DELAY_2mS
11BB	753227	2250	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
11BE	A832	2251	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
11C0	E6	2252	MOV	A,@R0
11C1	90C000	2253	MOV	DPTR,#PORTA2
11C4	F0	2254	MOVX	@DPTR,A

11C5	121FCB	2255	LCALL DELAY_2mS
11C8	C228	2256	CLR _MR1
11CA	D229	2257	SETB _AE1
11CC	C22A	2258	CLR _MR2
11CE	D22B	2259	SETB _AE2
11D0	C22C	2260	CLR _MR3
11D2	C22D	2261	CLR _AE3
11D4	C22E	2262	CLR _MR4
11D6	C22F	2263	CLR _AE4
11D8	121FCB	2264	LCALL DELAY_2mS
11DB	753225	2265	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
11DE	A832	2266	MOV R0,INDEXW_CNT_B
11E0	E6	2267	MOV A,@R0
11E1	90E000	2268	MOV DPTR,#PORTA1
11E4	F0	2269	MOVX @DPTR,A
11E5	00	2270	NOP
11E6	22	2271	RET
		2272	
11E7		2273	
11E7	C228	2274	OUT_L0J2:
11E9	C229	2275	CLR _MR1
11EB	C22A	2276	CLR _AE1
11ED	C22B	2277	CLR _MR2
11EF	C22C	2278	CLR _AE2
11F1	C22D	2279	CLR _MR3
11F3	C22E	2280	CLR _AE3
11F5	C22F	2281	CLR _MR4
11F7	121FCB	2282	CLR _AE4
11FA	753225	2283	LCALL DELAY_2mS
11FD	A832	2284	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
11FF	E6	2285	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1200	90E000	2286	MOV A,@R0
1203	F0	2287	MOV DPTR,#PORTA1
1204	121FCB	2288	MOVX @DPTR,A
1207	C230	2289	LCALL DELAY_2mS
1209	C231	2290	CLR _A0A
120B	C232	2291	CLR _A1A
120D	C233	2292	CLR _A2A
120F	C234	2293	CLR _D0A
1211	D235	2294	CLR _D1A
1213	C236	2295	SETB _D2A
1215	C237	2296	CLR _D3A
1217	121FCB	2297	CLR _NCA
121A	753227	2298	LCALL DELAY_2mS
121D	A832	2299	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
121F	E6	2300	MOV R0,INDEXW_CNT_B
			MOV A,@R0

1220	90C000	2301	MOV DPTR,#PORTA2
1223	F0	2302	MOVX @DPTR,A
1224	121FCB	2303	LCALL DELAY_2mS
1227	C228	2304	CLR _MR1
1229	D229	2305	SETB _AE1
122B	C22A	2306	CLR _MR2

122D	D22B	2307	SETB	_AE2	
122F	C22C	2308	CLR	_MR3	
1231	C22D	2309	CLR	_AE3	
1233	C22E	2310	CLR	_MR4	
1235	C22F	2311	CLR	_AE4	
1237	121FCB	2312	LCALL	DELAY_2mS	
123A	753225	2313	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H	
123D	A832	2314	MOV	R0,INDEXW_CNT_B	
123F	E6	2315	MOV	A,@R0	
1240	90E000	2316	MOV	DPTR,#PORTA1	
1243	F0	2317	MOVX	@DPTR,A	
1244	00	2318	NOP		
1245	22	2319	RET		
		2320			
1246		2321			
1246	C228	2322	OUT_L0J3:	CLR	_MR1
1248	C229	2323		CLR	_AE1
124A	C22A	2324		CLR	_MR2
124C	C22B	2325		CLR	_AE2
124E	C22C	2326		CLR	_MR3
1250	C22D	2327		CLR	_AE3
1252	C22E	2328		CLR	_MR4
1254	C22F	2329		CLR	_AE4
1256	121FCB	2330		LCALL	DELAY_2mS
1259	753225	2331		MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
125C	A832	2332		MOV	R0,INDEXW_CNT_B
125E	E6	2333		MOV	A,@R0
125F	90E000	2334		MOV	DPTR,#PORTA1
1262	F0	2335		MOVX	@DPTR,A
1263	121FCB	2336		LCALL	DELAY_2mS
1266	C230	2337		CLR	_A0A
1268	C231	2338		CLR	_A1A
126A	C232	2339		CLR	_A2A
126C	C233	2340		CLR	_D0A
126E	C234	2341		CLR	_D1A
1270	C235	2342		CLR	_D2A
1272	D236	2343		SETB	_D3A
1274	C237	2344		CLR	_NCA
1276	121FCB	2345		LCALL	DELAY_2mS
1279	753227	2346		MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
127C	A832	2347		MOV	R0,INDEXW_CNT_B
127E	E6	2348		MOV	A,@R0
127F	90C000	2349		MOV	DPTR,#PORTA2
1282	F0	2350		MOVX	@DPTR,A
1283	121FCB	2351		LCALL	DELAY_2mS
1286	C228	2352		CLR	_MR1
1288	D229	2353		SETB	_AE1
128A	C22A	2354		CLR	_MR2
128C	D22B	2355		SETB	_AE2
128E	C22C	2356		CLR	_MR3
1290	C22D	2357		CLR	_AE3
1292	C22E	2358		CLR	_MR4
1294	C22F	2359		CLR	_AE4

1296	121FCB	2360	LCALL DELAY_2mS
1299	753225	2361	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
129C	A832	2362	MOV R0,INDEXW_CNT_B
129E	E6	2363	MOV A,@R0
129F	90E000	2364	MOV DPTR,#PORTA1
12A2	F0	2365	MOVX @DPTR,A
12A3	00	2366	NOP
12A4	22	2367	RET
		2368	
		2369	
		2370	
		2371	
		2372	; LINE OUT = L1
12A5		2373	OUT_L1J0:
12A5	C228	2373	CLR _MR1
12A7	C229	2374	CLR _AE1
12A9	C22A	2375	CLR _MR2
12AB	C22B	2376	CLR _AE2
12AD	C22C	2377	CLR _MR3
12AF	C22D	2378	CLR _AE3
12B1	C22E	2379	CLR _MR4
12B3	C22F	2380	CLR _AE4
12B5	121FCB	2381	LCALL DELAY_2mS
12B8	753225	2382	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
12BB	A832	2383	MOV R0,INDEXW_CNT_B
12BD	E6	2384	MOV A,@R0
12BE	90E000	2385	MOV DPTR,#PORTA1
12C1	F0	2386	MOVX @DPTR,A
12C2	121FCB	2387	LCALL DELAY_2mS
12C5	D230	2388	SETB _A0A
12C7	C231	2389	CLR _A1A
12C9	C232	2390	CLR _A2A
12CB	D233	2391	SETB _D0A
12CD	C234	2392	CLR _D1A
12CF	C235	2393	CLR _D2A
12D1	C236	2394	CLR _D3A
12D3	C237	2395	CLR _NCA
12D5	121FCB	2396	LCALL DELAY_2mS
12D8	753227	2397	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
12DB	A832	2398	MOV R0,INDEXW_CNT_B
12DD	E6	2399	MOV A,@R0
12DE	90C000	2400	MOV DPTR,#PORTA2
12E1	F0	2401	MOVX @DPTR,A
12E2	121FCB	2402	LCALL DELAY_2mS
12E5	C228	2403	CLR _MR1
12E7	D229	2404	SETB _AE1
12E9	C22A	2405	CLR _MR2
12EB	D22B	2406	SETB _AE2
12ED	C22C	2407	CLR _MR3
12EF	C22D	2408	CLR _AE3
12F1	C22E	2409	CLR _MR4
12F3	C22F	2410	CLR _AE4
12F5	121FCB	2411	LCALL DELAY_2mS
12F8	753225	2412	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
12FB	A832	2413	MOV R0,INDEXW_CNT_B
12FD	E6	2414	MOV A,@R0
12FE	90E000	2415	MOV DPTR,#PORTA1

1301	F0	2416	MOVX @DPTR,A
1302	00	2417	NOP
1303	22	2418	RET

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 42

		2419	
1304		2420	OUT_L1J1:
1304	C228	2421	CLR _MR1
1306	C229	2422	CLR _AE1
1308	C22A	2423	CLR _MR2
130A	C22B	2424	CLR _AE2
130C	C22C	2425	CLR _MR3
130E	C22D	2426	CLR _AE3
1310	C22E	2427	CLR _MR4
1312	C22F	2428	CLR _AE4
1314	121FCB	2429	LCALL DELAY_2mS
1317	753225	2430	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
131A	A832	2431	MOV R0,INDEXW_CNT_B
131C	E6	2432	MOV A,@R0
131D	90E000	2433	MOV DPTR,#PORTA1
1320	F0	2434	MOVX @DPTR,A
1321	121FCB	2435	LCALL DELAY_2mS
1324	D230	2436	SETB _A0A
1326	C231	2437	CLR _A1A
1328	C232	2438	CLR _A2A
132A	C233	2439	CLR _D0A
132C	D234	2440	SETB _D1A
132E	C235	2441	CLR _D2A
1330	C236	2442	CLR _D3A
1332	C237	2443	CLR _NCA
1334	121FCB	2444	LCALL DELAY_2mS
1337	753227	2445	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
133A	A832	2446	MOV R0,INDEXW_CNT_B
133C	E6	2447	MOV A,@R0
133D	90C000	2448	MOV DPTR,#PORTA2
1340	F0	2449	MOVX @DPTR,A
1341	121FCB	2450	LCALL DELAY_2mS
1344	C228	2451	CLR _MR1
1346	D229	2452	SETB _AE1
1348	C22A	2453	CLR _MR2
134A	D22B	2454	SETB _AE2
134C	C22C	2455	CLR _MR3
134E	C22D	2456	CLR _AE3
1350	C22E	2457	CLR _MR4
1352	C22F	2458	CLR _AE4
1354	121FCB	2459	LCALL DELAY_2mS
1357	753225	2460	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
135A	A832	2461	MOV R0,INDEXW_CNT_B
135C	E6	2462	MOV A,@R0
135D	90E000	2463	MOV DPTR,#PORTA1
1360	F0	2464	MOVX @DPTR,A
1361	00	2465	NOP
1362	22	2466	RET
		2467	

1363		2468	OUT_L1J2:	
1363	C228	2469		CLR _MR1
1365	C229	2470		CLR _AE1
1367	C22A	2471		CLR _MR2
1369	C22B	2472		CLR _AE2
136B	C22C	2473		CLR _MR3
136D	C22D	2474		CLR _AE3
136F	C22E	2475		CLR _MR4
1371	C22F	2476		CLR _AE4
1373	121FCB	2477		LCALL DELAY_2mS

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 43

1376	753225	2478		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1379	A832	2479		MOV R0,INDEXW_CNT_B
137B	E6	2480		MOV A,@R0
137C	90E000	2481		MOV DPTR,#PORTA1
137F	F0	2482		MOVX @DPTR,A
1380	121FCB	2483		LCALL DELAY_2mS
1383	D230	2484		SETB _A0A
1385	C231	2485		CLR _A1A
1387	C232	2486		CLR _A2A
1389	C233	2487		CLR _D0A
138B	C234	2488		CLR _D1A
138D	D235	2489		SETB _D2A
138F	C236	2490		CLR _D3A
1391	C237	2491		CLR _NCA
1393	121FCB	2492		LCALL DELAY_2mS
1396	753227	2493		MOV INDEXW_CNT_B,#027H
1399	A832	2494		MOV R0,INDEXW_CNT_B
139B	E6	2495		MOV A,@R0
139C	90C000	2496		MOV DPTR,#PORTA2
139F	F0	2497		MOVX @DPTR,A
13A0	121FCB	2498		LCALL DELAY_2mS
13A3	C228	2499		CLR _MR1
13A5	D229	2500		SETB _AE1
13A7	C22A	2501		CLR _MR2
13A9	D22B	2502		SETB _AE2
13AB	C22C	2503		CLR _MR3
13AD	C22D	2504		CLR _AE3
13AF	C22E	2505		CLR _MR4
13B1	C22F	2506		CLR _AE4
13B3	121FCB	2507		LCALL DELAY_2mS
13B6	753225	2508		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
13B9	A832	2509		MOV R0,INDEXW_CNT_B
13BB	E6	2510		MOV A,@R0
13BC	90E000	2511		MOV DPTR,#PORTA1
13BF	F0	2512		MOVX @DPTR,A
13C0	00	2513		NOP
13C1	22	2514		RET
		2515		
13C2		2516	OUT_L1J3:	
13C2	C228	2517		CLR _MR1
13C4	C229	2518		CLR _AE1
13C6	C22A	2519		CLR _MR2

13C8	C22B	2520	CLR	_AE2
13CA	C22C	2521	CLR	_MR3
13CC	C22D	2522	CLR	_AE3
13CE	C22E	2523	CLR	_MR4
13D0	C22F	2524	CLR	_AE4
13D2	121FCB	2525	LCALL	DELAY_2mS
13D5	753225	2526	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
13D8	A832	2527	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
13DA	E6	2528	MOV	A,@R0
13DB	90E000	2529	MOV	DPTR,#PORTA1
13DE	F0	2530	MOVX	@DPTR,A
13DF	121FCB	2531	LCALL	DELAY_2mS
13E2	D230	2532	SETB	_A0A
13E4	C231	2533	CLR	_A1A
13E6	C232	2534	CLR	_A2A
13E8	C233	2535	CLR	_D0A
13EA	C234	2536	CLR	_D1A

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 44

13EC	C235	2537	CLR	_D2A
13EE	D236	2538	SETB	_D3A
13F0	C237	2539	CLR	_NCA
13F2	121FCB	2540	LCALL	DELAY_2mS
13F5	753227	2541	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
13F8	A832	2542	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
13FA	E6	2543	MOV	A,@R0
13FB	90C000	2544	MOV	DPTR,#PORTA2
13FE	F0	2545	MOVX	@DPTR,A
13FF	121FCB	2546	LCALL	DELAY_2mS
1402	C228	2547	CLR	_MR1
1404	D229	2548	SETB	_AE1
1406	C22A	2549	CLR	_MR2
1408	D22B	2550	SETB	_AE2
140A	C22C	2551	CLR	_MR3
140C	C22D	2552	CLR	_AE3
140E	C22E	2553	CLR	_MR4
1410	C22F	2554	CLR	_AE4
1412	121FCB	2555	LCALL	DELAY_2mS
1415	753225	2556	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1418	A832	2557	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
141A	E6	2558	MOV	A,@R0
141B	90E000	2559	MOV	DPTR,#PORTA1
141E	F0	2560	MOVX	@DPTR,A
141F	00	2561	NOP	
1420	22	2562	RET	
		2563		
		2564		
		2565		
		2566		
		2567		
1421		2567		
1421	C228	2568	CLR	_MR1
1423	C229	2569	CLR	_AE1
1425	C22A	2570	CLR	_MR2
1427	C22B	2571	CLR	_AE2

; LINE OUT = L2
OUT_L2J0:

1429	C22C	2572	CLR	_MR3
142B	C22D	2573	CLR	_AE3
142D	C22E	2574	CLR	_MR4
142F	C22F	2575	CLR	_AE4
1431	121FCB	2576	LCALL	DELAY_2mS
1434	753225	2577	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1437	A832	2578	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1439	E6	2579	MOV	A,@R0
143A	90E000	2580	MOV	DPTR,#PORTA1
143D	F0	2581	MOVX	@DPTR,A
143E	121FCB	2582	LCALL	DELAY_2mS
1441	C230	2583	CLR	_A0A
1443	D231	2584	SETB	_A1A
1445	C232	2585	CLR	_A2A
1447	D233	2586	SETB	_D0A
1449	C234	2587	CLR	_D1A
144B	C235	2588	CLR	_D2A
144D	C236	2589	CLR	_D3A
144F	C237	2590	CLR	_NCA
1451	121FCB	2591	LCALL	DELAY_2mS
1454	753227	2592	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1457	A832	2593	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1459	E6	2594	MOV	A,@R0
145A	90C000	2595	MOV	DPTR,#PORTA2

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 45

145D	F0	2596	MOVX	@DPTR,A
145E	121FCB	2597	LCALL	DELAY_2mS
1461	C228	2598	CLR	_MR1
1463	D229	2599	SETB	_AE1
1465	C22A	2600	CLR	_MR2
1467	D22B	2601	SETB	_AE2
1469	C22C	2602	CLR	_MR3
146B	C22D	2603	CLR	_AE3
146D	C22E	2604	CLR	_MR4
146F	C22F	2605	CLR	_AE4
1471	121FCB	2606	LCALL	DELAY_2mS
1474	753225	2607	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1477	A832	2608	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1479	E6	2609	MOV	A,@R0
147A	90E000	2610	MOV	DPTR,#PORTA1
147D	F0	2611	MOVX	@DPTR,A
147E	00	2612	NOP	
147F	22	2613	RET	
		2614		
1480		2615		
1480	C228	2616	CLR	_MR1
1482	C229	2617	CLR	_AE1
1484	C22A	2618	CLR	_MR2
1486	C22B	2619	CLR	_AE2
1488	C22C	2620	CLR	_MR3
148A	C22D	2621	CLR	_AE3
148C	C22E	2622	CLR	_MR4
148E	C22F	2623	CLR	_AE4

OUT_L2J1:

1490	121FCB	2624	LCALL DELAY_2mS
1493	753225	2625	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1496	A832	2626	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1498	E6	2627	MOV A,@R0
1499	90E000	2628	MOV DPTR,#PORTA1
149C	F0	2629	MOVX @DPTR,A
149D	121FCB	2630	LCALL DELAY_2mS
14A0	C230	2631	CLR _A0A
14A2	D231	2632	SETB _A1A
14A4	C232	2633	CLR _A2A
14A6	C233	2634	CLR _D0A
14A8	D234	2635	SETB _D1A
14AA	C235	2636	CLR _D2A
14AC	C236	2637	CLR _D3A
14AE	C237	2638	CLR _NCA
14B0	121FCB	2639	LCALL DELAY_2mS
14B3	753227	2640	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
14B6	A832	2641	MOV R0,INDEXW_CNT_B
14B8	E6	2642	MOV A,@R0
14B9	90C000	2643	MOV DPTR,#PORTA2
14BC	F0	2644	MOVX @DPTR,A
14BD	121FCB	2645	LCALL DELAY_2mS
14C0	C228	2646	CLR _MR1
14C2	D229	2647	SETB _AE1
14C4	C22A	2648	CLR _MR2
14C6	D22B	2649	SETB _AE2
14C8	C22C	2650	CLR _MR3
14CA	C22D	2651	CLR _AE3
14CC	C22E	2652	CLR _MR4
14CE	C22F	2653	CLR _AE4
14D0	121FCB	2654	LCALL DELAY_2mS

14D3	753225	2655	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
14D6	A832	2656	MOV R0,INDEXW_CNT_B
14D8	E6	2657	MOV A,@R0
14D9	90E000	2658	MOV DPTR,#PORTA1
14DC	F0	2659	MOVX @DPTR,A
14DD	00	2660	NOP
14DE	22	2661	RET
		2662	
14DF		2663	
14DF	C228	2664	OUT_L2J2:
14E1	C229	2665	CLR _MR1
14E3	C22A	2666	CLR _AE1
14E5	C22B	2667	CLR _MR2
14E7	C22C	2668	CLR _AE2
14E9	C22D	2669	CLR _MR3
14EB	C22E	2670	CLR _AE3
14ED	C22F	2671	CLR _MR4
14EF	121FCB	2672	CLR _AE4
14F2	753225	2673	LCALL DELAY_2mS
14F5	A832	2674	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
14F7	E6	2675	MOV R0,INDEXW_CNT_B
			MOV A,@R0

14F8	90E000	2676	MOV DPTR,#PORTA1
14FB	F0	2677	MOVX @DPTR,A
14FC	121FCB	2678	LCALL DELAY_2mS
14FF	C230	2679	CLR _A0A
1501	D231	2680	SETB _A1A
1503	C232	2681	CLR _A2A
1505	C233	2682	CLR _D0A
1507	C234	2683	CLR _D1A
1509	D235	2684	SETB _D2A
150B	C236	2685	CLR _D3A
150D	C237	2686	CLR _NCA
150F	121FCB	2687	LCALL DELAY_2mS
1512	753227	2688	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
1515	A832	2689	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1517	E6	2690	MOV A,@R0
1518	90C000	2691	MOV DPTR,#PORTA2
151B	F0	2692	MOVX @DPTR,A
151C	121FCB	2693	LCALL DELAY_2mS
151F	C228	2694	CLR _MR1
1521	D229	2695	SETB _AE1
1523	C22A	2696	CLR _MR2
1525	D22B	2697	SETB _AE2
1527	C22C	2698	CLR _MR3
1529	C22D	2699	CLR _AE3
152B	C22E	2700	CLR _MR4
152D	C22F	2701	CLR _AE4
152F	121FCB	2702	LCALL DELAY_2mS
1532	753225	2703	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1535	A832	2704	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1537	E6	2705	MOV A,@R0
1538	90E000	2706	MOV DPTR,#PORTA1
153B	F0	2707	MOVX @DPTR,A
153C	00	2708	NOP
153D	22	2709	RET
		2710	
153E		2711	OUT_L2J3:
153E	C228	2712	CLR _MR1
1540	C229	2713	CLR _AE1

1542	C22A	2714	CLR _MR2
1544	C22B	2715	CLR _AE2
1546	C22C	2716	CLR _MR3
1548	C22D	2717	CLR _AE3
154A	C22E	2718	CLR _MR4
154C	C22F	2719	CLR _AE4
154E	121FCB	2720	LCALL DELAY_2mS
1551	753225	2721	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1554	A832	2722	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1556	E6	2723	MOV A,@R0
1557	90E000	2724	MOV DPTR,#PORTA1
155A	F0	2725	MOVX @DPTR,A
155B	121FCB	2726	LCALL DELAY_2mS
155E	C230	2727	CLR _A0A

1560	D231	2728	SETB	_A1A
1562	C232	2729	CLR	_A2A
1564	C233	2730	CLR	_D0A
1566	C234	2731	CLR	_D1A
1568	C235	2732	CLR	_D2A
156A	D236	2733	SETB	_D3A
156C	C237	2734	CLR	_NCA
156E	121FCB	2735	LCALL	DELAY_2mS
1571	753227	2736	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1574	A832	2737	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1576	E6	2738	MOV	A,@R0
1577	90C000	2739	MOV	DPTR,#PORTA2
157A	F0	2740	MOVX	@DPTR,A
157B	121FCB	2741	LCALL	DELAY_2mS
157E	C228	2742	CLR	_MR1
1580	D229	2743	SETB	_AE1
1582	C22A	2744	CLR	_MR2
1584	D22B	2745	SETB	_AE2
1586	C22C	2746	CLR	_MR3
1588	C22D	2747	CLR	_AE3
158A	C22E	2748	CLR	_MR4
158C	C22F	2749	CLR	_AE4
158E	121FCB	2750	LCALL	DELAY_2mS
1591	753225	2751	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1594	A832	2752	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1596	E6	2753	MOV	A,@R0
1597	90E000	2754	MOV	DPTR,#PORTA1
159A	F0	2755	MOVX	@DPTR,A
159B	00	2756	NOP	
159C	22	2757	RET	
		2758		
		2759		
		2760		
		2761		
		2762		
		2763		
159D		2764		
159D	C228	2765		
159F	C229	2766		
15A1	C22A	2767		
15A3	C22B	2768		
15A5	C22C	2769		
15A7	C22D	2770		
15A9	C22E	2771		
15AB	C22F	2772		
15AD	121FCB	2773		
15B0	753225	2774		
		2775		
		2776		
		2777		
		2778		
		2779		
		2780		
		2781		
		2782		
		2783		
		2784		
		2785		
		2786		
		2787		
		2788		
		2789		
		2790		
		2791		
		2792		
		2793		
		2794		
		2795		
		2796		
		2797		
		2798		
		2799		
		2800		
		2801		
		2802		
		2803		
		2804		
		2805		
		2806		
		2807		
		2808		
		2809		
		2810		
		2811		
		2812		
		2813		
		2814		
		2815		
		2816		
		2817		
		2818		
		2819		
		2820		
		2821		
		2822		
		2823		
		2824		
		2825		
		2826		
		2827		
		2828		
		2829		
		2830		
		2831		
		2832		
		2833		
		2834		
		2835		
		2836		
		2837		
		2838		
		2839		
		2840		
		2841		
		2842		
		2843		
		2844		
		2845		
		2846		
		2847		
		2848		
		2849		
		2850		
		2851		
		2852		
		2853		
		2854		
		2855		
		2856		
		2857		
		2858		
		2859		
		2860		
		2861		
		2862		
		2863		
		2864		
		2865		
		2866		
		2867		
		2868		
		2869		
		2870		
		2871		
		2872		
		2873		
		2874		
		2875		
		2876		
		2877		
		2878		
		2879		
		2880		
		2881		
		2882		
		2883		
		2884		
		2885		
		2886		
		2887		
		2888		
		2889		
		2890		
		2891		
		2892		
		2893		
		2894		
		2895		
		2896		
		2897		
		2898		
		2899		
		2900		
		2901		
		2902		
		2903		
		2904		
		2905		
		2906		
		2907		
		2908		
		2909		
		2910		
		2911		
		2912		
		2913		
		2914		
		2915		
		2916		
		2917		
		2918		
		2919		
		2920		
		2921		
		2922		
		2923		
		2924		
		2925		
		2926		
		2927		
		2928		
		2929		
		2930		
		2931		
		2932		
		2933		
		2934		
		2935		
		2936		
		2937		
		2938		
		2939		
		2940		
		2941		
		2942		
		2943		
		2944		
		2945		
		2946		
		2947		
		2948		
		2949		
		2950		
		2951		
		2952		
		2953		
		2954		
		2955		
		2956		
		2957		
		2958		
		2959		
		2960		
		2961		
		2962		
		2963		
		2964		
		2965		
		2966		
		2967		
		2968		
		2969		
		2970		
		2971		
		2972		
		2973		
		2974		
		2975		
		2976		
		2977		
		2978		
		2979		
		2980		
		2981		
		2982		
		2983		
		2984		
		2985		
		2986		
		2987		
		2988		
		2989		
		2990		
		2991		
		2992		
		2993		
		2994		
		2995		
		2996		
		2997		
		2998		
		2999		
		3000		
		3001		
		3002		
		3003		
		3004		
		3005		
		3006		
		3007		
		3008		
		3009		
		3010		
		3011		
		3012		
		3013		
		3014		
		3015		
		3016		
		3017		
		3018		
		3019		
		3020		
		3021		
		3022		
		3023		
		3024		
		3025		
		3026		
		3027		
		3028		
		3029		
		3030		
		3031		
		3032		
		3033		
		3034		
		3035		
		3036		
		3037		
		3038		
		3039		
		3040		
		3041		
		3042		
		3043		
		3044		
		3045		
		3046		
		3047		
		3048		
		3049		
		3050		
		3051		
		3052		
		3053		
		3054		
		3055		
		3056		
		3057		
		3058		
		3059		
		3060		
		3061		
		3062		
		3063		
		3064		
		3065		
		3066		
		3067		
		3068		
		3069		
		3070		
		3071		
		3072		
		3073		
		3074		
		3075		
		3076		
		3077		
		3078		
		3079		
		3080		
		3081		
		3082		
		3083		
		3084		
		3085		
		3086		
		3087		
		3088		
		3089		
		3090		
		3091		
		3092		
		3093		
		3094		
		3095		
		3096		
		3097		
		3098		
		3099		
		3100		
		3101		
		3102		
		3103		
		3104		
		3105		
		3106		
		3107		
		3108		
		3109		
		3110		
		3111		
		3112		
		3113		
		3114		
		3115		
		3116		
		3117		
		3118		
</				

15C1	C232	2780	CLR	_A2A
15C3	D233	2781	SETB	_D0A
15C5	C234	2782	CLR	_D1A
15C7	C235	2783	CLR	_D2A
15C9	C236	2784	CLR	_D3A
15CB	C237	2785	CLR	_NCA
15CD	121FCB	2786	LCALL	DELAY_2mS
15D0	753227	2787	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
15D3	A832	2788	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
15D5	E6	2789	MOV	A,@R0
15D6	90C000	2790	MOV	DPTR,#PORTA2
15D9	F0	2791	MOVX	@DPTR,A
15DA	121FCB	2792	LCALL	DELAY_2mS
15DD	C228	2793	CLR	_MR1
15DF	D229	2794	SETB	_AE1
15E1	C22A	2795	CLR	_MR2
15E3	D22B	2796	SETB	_AE2
15E5	C22C	2797	CLR	_MR3
15E7	C22D	2798	CLR	_AE3
15E9	C22E	2799	CLR	_MR4
15EB	C22F	2800	CLR	_AE4
15ED	121FCB	2801	LCALL	DELAY_2mS
15F0	753225	2802	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
15F3	A832	2803	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
15F5	E6	2804	MOV	A,@R0
15F6	90E000	2805	MOV	DPTR,#PORTA1
15F9	F0	2806	MOVX	@DPTR,A
15FA	00	2807	NOP	
15FB	22	2808	RET	
		2809		
15FC		2810		
15FC	C228	2811	CLR	_MR1
15FE	C229	2812	CLR	_AE1
1600	C22A	2813	CLR	_MR2
1602	C22B	2814	CLR	_AE2
1604	C22C	2815	CLR	_MR3
1606	C22D	2816	CLR	_AE3
1608	C22E	2817	CLR	_MR4
160A	C22F	2818	CLR	_AE4
160C	121FCB	2819	LCALL	DELAY_2mS
160F	753225	2820	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1612	A832	2821	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1614	E6	2822	MOV	A,@R0
1615	90E000	2823	MOV	DPTR,#PORTA1
1618	F0	2824	MOVX	@DPTR,A
1619	121FCB	2825	LCALL	DELAY_2mS
161C	D230	2826	SETB	_A0A
161E	D231	2827	SETB	_A1A
1620	C232	2828	CLR	_A2A
1622	C233	2829	CLR	_D0A
1624	D234	2830	SETB	_D1A
1626	C235	2831	CLR	_D2A

OUT_L3J1:

1628	C236	2832	CLR	_D3A
162A	C237	2833	CLR	_NCA
162C	121FCB	2834	LCALL	DELAY_2mS
162F	753227	2835	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1632	A832	2836	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1634	E6	2837	MOV	A,@R0
1635	90C000	2838	MOV	DPTR,#PORTA2
1638	F0	2839	MOVX	@DPTR,A
1639	121FCB	2840	LCALL	DELAY_2mS
163C	C228	2841	CLR	_MR1
163E	D229	2842	SETB	_AE1
1640	C22A	2843	CLR	_MR2
1642	D22B	2844	SETB	_AE2
1644	C22C	2845	CLR	_MR3
1646	C22D	2846	CLR	_AE3
1648	C22E	2847	CLR	_MR4
164A	C22F	2848	CLR	_AE4
164C	121FCB	2849	LCALL	DELAY_2mS
164F	753225	2850	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1652	A832	2851	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1654	E6	2852	MOV	A,@R0
1655	90E000	2853	MOV	DPTR,#PORTA1
1658	F0	2854	MOVX	@DPTR,A
1659	00	2855	NOP	
165A	22	2856	RET	
		2857		
165B		2858		
165B	C228	2859	CLR	_MR1
165D	C229	2860	CLR	_AE1
165F	C22A	2861	CLR	_MR2
1661	C22B	2862	CLR	_AE2
1663	C22C	2863	CLR	_MR3
1665	C22D	2864	CLR	_AE3
1667	C22E	2865	CLR	_MR4
1669	C22F	2866	CLR	_AE4
166B	121FCB	2867	LCALL	DELAY_2mS
166E	753225	2868	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1671	A832	2869	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1673	E6	2870	MOV	A,@R0
1674	90E000	2871	MOV	DPTR,#PORTA1
1677	F0	2872	MOVX	@DPTR,A
1678	121FCB	2873	LCALL	DELAY_2mS
167B	D230	2874	SETB	_A0A
167D	D231	2875	SETB	_A1A
167F	C232	2876	CLR	_A2A
1681	C233	2877	CLR	_D0A
1683	C234	2878	CLR	_D1A
1685	D235	2879	SETB	_D2A
1687	C236	2880	CLR	_D3A
1689	C237	2881	CLR	_NCA
168B	121FCB	2882	LCALL	DELAY_2mS
168E	753227	2883	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1691	A832	2884	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1693	E6	2885	MOV	A,@R0
1694	90C000	2886	MOV	DPTR,#PORTA2
1697	F0	2887	MOVX	@DPTR,A

OUT_L3J2:

1698	121FCB	2888	LCALL DELAY_2mS
169B	C228	2889	CLR _MR1
169D	D229	2890	SETB _AE1

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 50

169F	C22A	2891	CLR _MR2
16A1	D22B	2892	SETB _AE2
16A3	C22C	2893	CLR _MR3
16A5	C22D	2894	CLR _AE3
16A7	C22E	2895	CLR _MR4
16A9	C22F	2896	CLR _AE4
16AB	121FCB	2897	LCALL DELAY_2mS
16AE	753225	2898	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
16B1	A832	2899	MOV R0,INDEXW_CNT_B
16B3	E6	2900	MOV A,@R0
16B4	90E000	2901	MOV DPTR,#PORTA1
16B7	F0	2902	MOVX @DPTR,A
16B8	00	2903	NOP
16B9	22	2904	RET
		2905	
16BA		2906	
16BA	C228	2907	CLR _MR1
16BC	C229	2908	CLR _AE1
16BE	C22A	2909	CLR _MR2
16C0	C22B	2910	CLR _AE2
16C2	C22C	2911	CLR _MR3
16C4	C22D	2912	CLR _AE3
16C6	C22E	2913	CLR _MR4
16C8	C22F	2914	CLR _AE4
16CA	121FCB	2915	LCALL DELAY_2mS
16CD	753225	2916	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
16D0	A832	2917	MOV R0,INDEXW_CNT_B
16D2	E6	2918	MOV A,@R0
16D3	90E000	2919	MOV DPTR,#PORTA1
16D6	F0	2920	MOVX @DPTR,A
16D7	121FCB	2921	LCALL DELAY_2mS
16DA	D230	2922	SETB _A0A
16DC	D231	2923	SETB _A1A
16DE	C232	2924	CLR _A2A
16E0	C233	2925	CLR _D0A
16E2	C234	2926	CLR _D1A
16E4	C235	2927	CLR _D2A
16E6	D236	2928	SETB _D3A
16E8	C237	2929	CLR _NCA
16EA	121FCB	2930	LCALL DELAY_2mS
16ED	753227	2931	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
16F0	A832	2932	MOV R0,INDEXW_CNT_B
16F2	E6	2933	MOV A,@R0
16F3	90C000	2934	MOV DPTR,#PORTA2
16F6	F0	2935	MOVX @DPTR,A
16F7	121FCB	2936	LCALL DELAY_2mS
16FA	C228	2937	CLR _MR1
16FC	D229	2938	SETB _AE1
16FE	C22A	2939	CLR _MR2

OUT_L3J3:

1700	D22B	2940	SETB	_AE2
1702	C22C	2941	CLR	_MR3
1704	C22D	2942	CLR	_AE3
1706	C22E	2943	CLR	_MR4
1708	C22F	2944	CLR	_AE4
170A	121FCB	2945	LCALL	DELAY_2mS
170D	753225	2946	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1710	A832	2947	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1712	E6	2948	MOV	A,@R0
1713	90E000	2949	MOV	DPTR,#PORTA1

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 51

1716	F0	2950	MOVX	@DPTR,A
1717	00	2951	NOP	
1718	22	2952	RET	
		2953		
		2954		
		2955		
		2956		
		2957		
1719				; LINE OUT = L4
				OUT_L4J0:
1719	C228	2958	CLR	_MR1
171B	C229	2959	CLR	_AE1
171D	C22A	2960	CLR	_MR2
171F	C22B	2961	CLR	_AE2
1721	C22C	2962	CLR	_MR3
1723	C22D	2963	CLR	_AE3
1725	C22E	2964	CLR	_MR4
1727	C22F	2965	CLR	_AE4
1729	121FCB	2966	LCALL	DELAY_2mS
172C	753225	2967	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
172F	A832	2968	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1731	E6	2969	MOV	A,@R0
1732	90E000	2970	MOV	DPTR,#PORTA1
1735	F0	2971	MOVX	@DPTR,A
1736	121FCB	2972	LCALL	DELAY_2mS
1739	C230	2973	CLR	_A0A
173B	C231	2974	CLR	_A1A
173D	D232	2975	SETB	_A2A
173F	D233	2976	SETB	_D0A
1741	C234	2977	CLR	_D1A
1743	C235	2978	CLR	_D2A
1745	C236	2979	CLR	_D3A
1747	C237	2980	CLR	_NCA
1749	121FCB	2981	LCALL	DELAY_2mS
174C	753227	2982	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
174F	A832	2983	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1751	E6	2984	MOV	A,@R0
1752	90C000	2985	MOV	DPTR,#PORTA2
1755	F0	2986	MOVX	@DPTR,A
1756	121FCB	2987	LCALL	DELAY_2mS
1759	C228	2988	CLR	_MR1
175B	D229	2989	SETB	_AE1
175D	C22A	2990	CLR	_MR2
175F	D22B	2991	SETB	_AE2

1761	C22C	2992	CLR	_MR3
1763	C22D	2993	CLR	_AE3
1765	C22E	2994	CLR	_MR4
1767	C22F	2995	CLR	_AE4
1769	121FCB	2996	LCALL	DELAY_2mS
176C	753225	2997	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
176F	A832	2998	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1771	E6	2999	MOV	A,@R0
1772	90E000	3000	MOV	DPTR,#PORTA1
1775	F0	3001	MOVX	@DPTR,A
1776	00	3002	NOP	
1777	22	3003	RET	
		3004		
1778		3005	OUT_L4J1:	
1778	C228	3006	CLR	_MR1
177A	C229	3007	CLR	_AE1
177C	C22A	3008	CLR	_MR2

177E	C22B	3009	CLR	_AE2
1780	C22C	3010	CLR	_MR3
1782	C22D	3011	CLR	_AE3
1784	C22E	3012	CLR	_MR4
1786	C22F	3013	CLR	_AE4
1788	121FCB	3014	LCALL	DELAY_2mS
178B	753225	3015	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
178E	A832	3016	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1790	E6	3017	MOV	A,@R0
1791	90E000	3018	MOV	DPTR,#PORTA1
1794	F0	3019	MOVX	@DPTR,A
1795	121FCB	3020	LCALL	DELAY_2mS
1798	C230	3021	CLR	_A0A
179A	C231	3022	CLR	_A1A
179C	D232	3023	SETB	_A2A
179E	C233	3024	CLR	_D0A
17A0	D234	3025	SETB	_D1A
17A2	C235	3026	CLR	_D2A
17A4	C236	3027	CLR	_D3A
17A6	C237	3028	CLR	_NCA
17A8	121FCB	3029	LCALL	DELAY_2mS
17AB	753227	3030	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
17AE	A832	3031	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
17B0	E6	3032	MOV	A,@R0
17B1	90C000	3033	MOV	DPTR,#PORTA2
17B4	F0	3034	MOVX	@DPTR,A
17B5	121FCB	3035	LCALL	DELAY_2mS
17B8	C228	3036	CLR	_MR1
17BA	D229	3037	SETB	_AE1
17BC	C22A	3038	CLR	_MR2
17BE	D22B	3039	SETB	_AE2
17C0	C22C	3040	CLR	_MR3
17C2	C22D	3041	CLR	_AE3
17C4	C22E	3042	CLR	_MR4
17C6	C22F	3043	CLR	_AE4

17C8	121FCB	3044		LCALL DELAY_2mS
17CB	753225	3045		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
17CE	A832	3046		MOV R0,INDEXW_CNT_B
17D0	E6	3047		MOV A,@R0
17D1	90E000	3048		MOV DPTR,#PORTA1
17D4	F0	3049		MOVX @DPTR,A
17D5	00	3050		NOP
17D6	22	3051		RET
		3052		
17D7		3053	OUT_L4J2:	
17D7	C228	3054		CLR _MR1
17D9	C229	3055		CLR _AE1
17DB	C22A	3056		CLR _MR2
17DD	C22B	3057		CLR _AE2
17DF	C22C	3058		CLR _MR3
17E1	C22D	3059		CLR _AE3
17E3	C22E	3060		CLR _MR4
17E5	C22F	3061		CLR _AE4
17E7	121FCB	3062		LCALL DELAY_2mS
17EA	753225	3063		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
17ED	A832	3064		MOV R0,INDEXW_CNT_B
17EF	E6	3065		MOV A,@R0
17F0	90E000	3066		MOV DPTR,#PORTA1
17F3	F0	3067		MOVX @DPTR,A

17F4	121FCB	3068		LCALL DELAY_2mS
17F7	C230	3069		CLR _A0A
17F9	C231	3070		CLR _A1A
17FB	D232	3071		SETB _A2A
17FD	C233	3072		CLR _D0A
17FF	C234	3073		CLR _D1A
1801	D235	3074		SETB _D2A
1803	C236	3075		CLR _D3A
1805	C237	3076		CLR _NCA
1807	121FCB	3077		LCALL DELAY_2mS
180A	753227	3078		MOV INDEXW_CNT_B,#027H
180D	A832	3079		MOV R0,INDEXW_CNT_B
180F	E6	3080		MOV A,@R0
1810	90C000	3081		MOV DPTR,#PORTA2
1813	F0	3082		MOVX @DPTR,A
1814	121FCB	3083		LCALL DELAY_2mS
1817	C228	3084		CLR _MR1
1819	D229	3085		SETB _AE1
181B	C22A	3086		CLR _MR2
181D	D22B	3087		SETB _AE2
181F	C22C	3088		CLR _MR3
1821	C22D	3089		CLR _AE3
1823	C22E	3090		CLR _MR4
1825	C22F	3091		CLR _AE4
1827	121FCB	3092		LCALL DELAY_2mS
182A	753225	3093		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
182D	A832	3094		MOV R0,INDEXW_CNT_B
182F	E6	3095		MOV A,@R0

1830	90E000	3096	MOV DPTR,#PORTA1
1833	F0	3097	MOVX @DPTR,A
1834	00	3098	NOP
1835	22	3099	RET
		3100	
1836		3101	OUT_L4J3:
1836	C228	3102	CLR _MR1
1838	C229	3103	CLR _AE1
183A	C22A	3104	CLR _MR2
183C	C22B	3105	CLR _AE2
183E	C22C	3106	CLR _MR3
1840	C22D	3107	CLR _AE3
1842	C22E	3108	CLR _MR4
1844	C22F	3109	CLR _AE4
1846	121FCB	3110	LCALL DELAY_2mS
1849	753225	3111	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
184C	A832	3112	MOV R0,INDEXW_CNT_B
184E	E6	3113	MOV A,@R0
184F	90E000	3114	MOV DPTR,#PORTA1
1852	F0	3115	MOVX @DPTR,A
1853	121FCB	3116	LCALL DELAY_2mS
1856	C230	3117	CLR _A0A
1858	C231	3118	CLR _A1A
185A	D232	3119	SETB _A2A
185C	C233	3120	CLR _D0A
185E	C234	3121	CLR _D1A
1860	C235	3122	CLR _D2A
1862	D236	3123	SETB _D3A
1864	C237	3124	CLR _NCA
1866	121FCB	3125	LCALL DELAY_2mS
1869	753227	3126	MOV INDEXW_CNT_B,#027H

186C	A832	3127	MOV R0,INDEXW_CNT_B
186E	E6	3128	MOV A,@R0
186F	90C000	3129	MOV DPTR,#PORTA2
1872	F0	3130	MOVX @DPTR,A
1873	121FCB	3131	LCALL DELAY_2mS
1876	C228	3132	CLR _MR1
1878	D229	3133	SETB _AE1
187A	C22A	3134	CLR _MR2
187C	D22B	3135	SETB _AE2
187E	C22C	3136	CLR _MR3
1880	C22D	3137	CLR _AE3
1882	C22E	3138	CLR _MR4
1884	C22F	3139	CLR _AE4
1886	121FCB	3140	LCALL DELAY_2mS
1889	753225	3141	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
188C	A832	3142	MOV R0,INDEXW_CNT_B
188E	E6	3143	MOV A,@R0
188F	90E000	3144	MOV DPTR,#PORTA1
1892	F0	3145	MOVX @DPTR,A
1893	00	3146	NOP
1894	22	3147	RET

```

3148
3149
3150
3151 ; LINE OUT = L5
1895 OUT_L5J0:
1895 C228 3153 CLR _MR1
1897 C229 3154 CLR _AE1
1899 C22A 3155 CLR _MR2
189B C22B 3156 CLR _AE2
189D C22C 3157 CLR _MR3
189F C22D 3158 CLR _AE3
18A1 C22E 3159 CLR _MR4
18A3 C22F 3160 CLR _AE4
18A5 121FCB 3161 LCALL DELAY_2mS
18A8 753225 3162 MOV INDEXW_CNT_B,#025H
18AB A832 3163 MOV R0,INDEXW_CNT_B
18AD E6 3164 MOV A,@R0
18AE 90E000 3165 MOV DPTR,#PORTA1
18B1 F0 3166 MOVX @DPTR,A
18B2 121FCB 3167 LCALL DELAY_2mS
18B5 D230 3168 SETB _A0A
18B7 C231 3169 CLR _A1A
18B9 D232 3170 SETB _A2A
18BB D233 3171 SETB _D0A
18BD C234 3172 CLR _D1A
18BF C235 3173 CLR _D2A
18C1 C236 3174 CLR _D3A
18C3 C237 3175 CLR _NCA
18C5 121FCB 3176 LCALL DELAY_2mS
18C8 753227 3177 MOV INDEXW_CNT_B,#027H
18CB A832 3178 MOV R0,INDEXW_CNT_B
18CD E6 3179 MOV A,@R0
18CE 90C000 3180 MOV DPTR,#PORTA2
18D1 F0 3181 MOVX @DPTR,A
18D2 121FCB 3182 LCALL DELAY_2mS
18D5 C228 3183 CLR _MR1
18D7 D229 3184 SETB _AE1
18D9 C22A 3185 CLR _MR2

```

```

18DB D22B 3186 SETB _AE2
18DD C22C 3187 CLR _MR3
18DF C22D 3188 CLR _AE3
18E1 C22E 3189 CLR _MR4
18E3 C22F 3190 CLR _AE4
18E5 121FCB 3191 LCALL DELAY_2mS
18E8 753225 3192 MOV INDEXW_CNT_B,#025H
18EB A832 3193 MOV R0,INDEXW_CNT_B
18ED E6 3194 MOV A,@R0
18EE 90E000 3195 MOV DPTR,#PORTA1
18F1 F0 3196 MOVX @DPTR,A
18F2 00 3197 NOP
18F3 22 3198 RET
3199

```

18F4		3200	OUT_L5J1:	
18F4	C228	3201		CLR _MR1
18F6	C229	3202		CLR _AE1
18F8	C22A	3203		CLR _MR2
18FA	C22B	3204		CLR _AE2
18FC	C22C	3205		CLR _MR3
18FE	C22D	3206		CLR _AE3
1900	C22E	3207		CLR _MR4
1902	C22F	3208		CLR _AE4
1904	121FCB	3209		LCALL DELAY_2mS
1907	753225	3210		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
190A	A832	3211		MOV R0,INDEXW_CNT_B
190C	E6	3212		MOV A,@R0
190D	90E000	3213		MOV DPTR,#PORTA1
1910	F0	3214		MOVX @DPTR,A
1911	121FCB	3215		LCALL DELAY_2mS
1914	D230	3216		SETB _A0A
1916	C231	3217		CLR _A1A
1918	D232	3218		SETB _A2A
191A	C233	3219		CLR _D0A
191C	D234	3220		SETB _D1A
191E	C235	3221		CLR _D2A
1920	C236	3222		CLR _D3A
1922	C237	3223		CLR _NCA
1924	121FCB	3224		LCALL DELAY_2mS
1927	753227	3225		MOV INDEXW_CNT_B,#027H
192A	A832	3226		MOV R0,INDEXW_CNT_B
192C	E6	3227		MOV A,@R0
192D	90C000	3228		MOV DPTR,#PORTA2
1930	F0	3229		MOVX @DPTR,A
1931	121FCB	3230		LCALL DELAY_2mS
1934	C228	3231		CLR _MR1
1936	D229	3232		SETB _AE1
1938	C22A	3233		CLR _MR2
193A	D22B	3234		SETB _AE2
193C	C22C	3235		CLR _MR3
193E	C22D	3236		CLR _AE3
1940	C22E	3237		CLR _MR4
1942	C22F	3238		CLR _AE4
1944	121FCB	3239		LCALL DELAY_2mS
1947	753225	3240		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
194A	A832	3241		MOV R0,INDEXW_CNT_B
194C	E6	3242		MOV A,@R0
194D	90E000	3243		MOV DPTR,#PORTA1
1950	F0	3244		MOVX @DPTR,A

1951	00	3245		NOP
1952	22	3246		RET
		3247		
1953		3248	OUT_L5J2:	
1953	C228	3249		CLR _MR1
1955	C229	3250		CLR _AE1
1957	C22A	3251		CLR _MR2

1959	C22B	3252	CLR	_AE2
195B	C22C	3253	CLR	_MR3
195D	C22D	3254	CLR	_AE3
195F	C22E	3255	CLR	_MR4
1961	C22F	3256	CLR	_AE4
1963	121FCB	3257	LCALL	DELAY_2mS
1966	753225	3258	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1969	A832	3259	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
196B	E6	3260	MOV	A,@R0
196C	90E000	3261	MOV	DPTR,#PORTA1
196F	F0	3262	MOVX	@DPTR,A
1970	121FCB	3263	LCALL	DELAY_2mS
1973	D230	3264	SETB	_A0A
1975	C231	3265	CLR	_A1A
1977	D232	3266	SETB	_A2A
1979	C233	3267	CLR	_D0A
197B	C234	3268	CLR	_D1A
197D	D235	3269	SETB	_D2A
197F	C236	3270	CLR	_D3A
1981	C237	3271	CLR	_NCA
1983	121FCB	3272	LCALL	DELAY_2mS
1986	753227	3273	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1989	A832	3274	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
198B	E6	3275	MOV	A,@R0
198C	90C000	3276	MOV	DPTR,#PORTA2
198F	F0	3277	MOVX	@DPTR,A
1990	121FCB	3278	LCALL	DELAY_2mS
1993	C228	3279	CLR	_MR1
1995	D229	3280	SETB	_AE1
1997	C22A	3281	CLR	_MR2
1999	D22B	3282	SETB	_AE2
199B	C22C	3283	CLR	_MR3
199D	C22D	3284	CLR	_AE3
199F	C22E	3285	CLR	_MR4
19A1	C22F	3286	CLR	_AE4
19A3	121FCB	3287	LCALL	DELAY_2mS
19A6	753225	3288	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
19A9	A832	3289	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
19AB	E6	3290	MOV	A,@R0
19AC	90E000	3291	MOV	DPTR,#PORTA1
19AF	F0	3292	MOVX	@DPTR,A
19B0	00	3293	NOP	
19B1	22	3294	RET	
		3295		
19B2		3296		
19B2	C228	3297	CLR	_MR1
19B4	C229	3298	CLR	_AE1
19B6	C22A	3299	CLR	_MR2
19B8	C22B	3300	CLR	_AE2
19BA	C22C	3301	CLR	_MR3
19BC	C22D	3302	CLR	_AE3
19BE	C22E	3303	CLR	_MR4

OUT_L5J3:

19C0	C22F	3304	CLR	_AE4
19C2	121FCB	3305	LCALL	DELAY_2mS
19C5	753225	3306	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
19C8	A832	3307	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
19CA	E6	3308	MOV	A,@R0
19CB	90E000	3309	MOV	DPTR,#PORTA1
19CE	F0	3310	MOVX	@DPTR,A
19CF	121FCB	3311	LCALL	DELAY_2mS
19D2	D230	3312	SETB	_A0A
19D4	C231	3313	CLR	_A1A
19D6	D232	3314	SETB	_A2A
19D8	C233	3315	CLR	_D0A
19DA	C234	3316	CLR	_D1A
19DC	C235	3317	CLR	_D2A
19DE	D236	3318	SETB	_D3A
19E0	C237	3319	CLR	_NCA
19E2	121FCB	3320	LCALL	DELAY_2mS
19E5	753227	3321	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
19E8	A832	3322	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
19EA	E6	3323	MOV	A,@R0
19EB	90C000	3324	MOV	DPTR,#PORTA2
19EE	F0	3325	MOVX	@DPTR,A
19EF	121FCB	3326	LCALL	DELAY_2mS
19F2	C228	3327	CLR	_MR1
19F4	D229	3328	SETB	_AE1
19F6	C22A	3329	CLR	_MR2
19F8	D22B	3330	SETB	_AE2
19FA	C22C	3331	CLR	_MR3
19FC	C22D	3332	CLR	_AE3
19FE	C22E	3333	CLR	_MR4
1A00	C22F	3334	CLR	_AE4
1A02	121FCB	3335	LCALL	DELAY_2mS
1A05	753225	3336	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1A08	A832	3337	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1A0A	E6	3338	MOV	A,@R0
1A0B	90E000	3339	MOV	DPTR,#PORTA1
1A0E	F0	3340	MOVX	@DPTR,A
1A0F	00	3341	NOP	
1A10	22	3342	RET	
		3343		
		3344		
		3345		
		3346		
		3347		
1A11		3348		
1A11	C228	3348	CLR	_MR1
1A13	C229	3349	CLR	_AE1
1A15	C22A	3350	CLR	_MR2
1A17	C22B	3351	CLR	_AE2
1A19	C22C	3352	CLR	_MR3
1A1B	C22D	3353	CLR	_AE3
1A1D	C22E	3354	CLR	_MR4
1A1F	C22F	3355	CLR	_AE4
1A21	121FCB	3356	LCALL	DELAY_2mS
1A24	753225	3357	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1A27	A832	3358	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1A29	E6	3359	MOV	A,@R0

```

; LINE OUT = L6
OUT_L6J0:

```

1A2A	90E000	3360	MOV DPTR,#PORTA1
1A2D	F0	3361	MOVX @DPTR,A
1A2E	121FCB	3362	LCALL DELAY_2mS

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 58

1A31	C230	3363	CLR _A0A
1A33	D231	3364	SETB _A1A
1A35	D232	3365	SETB _A2A
1A37	D233	3366	SETB _D0A
1A39	C234	3367	CLR _D1A
1A3B	C235	3368	CLR _D2A
1A3D	C236	3369	CLR _D3A
1A3F	C237	3370	CLR _NCA
1A41	121FCB	3371	LCALL DELAY_2mS
1A44	753227	3372	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
1A47	A832	3373	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1A49	E6	3374	MOV A,@R0
1A4A	90C000	3375	MOV DPTR,#PORTA2
1A4D	F0	3376	MOVX @DPTR,A
1A4E	121FCB	3377	LCALL DELAY_2mS
1A51	C228	3378	CLR _MR1
1A53	D229	3379	SETB _AE1
1A55	C22A	3380	CLR _MR2
1A57	D22B	3381	SETB _AE2
1A59	C22C	3382	CLR _MR3
1A5B	C22D	3383	CLR _AE3
1A5D	C22E	3384	CLR _MR4
1A5F	C22F	3385	CLR _AE4
1A61	121FCB	3386	LCALL DELAY_2mS
1A64	753225	3387	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1A67	A832	3388	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1A69	E6	3389	MOV A,@R0
1A6A	90E000	3390	MOV DPTR,#PORTA1
1A6D	F0	3391	MOVX @DPTR,A
1A6E	00	3392	NOP
1A6F	22	3393	RET
		3394	
1A70		3395	OUT_L6J1:
1A70	C228	3396	CLR _MR1
1A72	C229	3397	CLR _AE1
1A74	C22A	3398	CLR _MR2
1A76	C22B	3399	CLR _AE2
1A78	C22C	3400	CLR _MR3
1A7A	C22D	3401	CLR _AE3
1A7C	C22E	3402	CLR _MR4
1A7E	C22F	3403	CLR _AE4
1A80	121FCB	3404	LCALL DELAY_2mS
1A83	753225	3405	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1A86	A832	3406	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1A88	E6	3407	MOV A,@R0
1A89	90E000	3408	MOV DPTR,#PORTA1
1A8C	F0	3409	MOVX @DPTR,A
1A8D	121FCB	3410	LCALL DELAY_2mS
1A90	C230	3411	CLR _A0A

1A92	D231	3412
1A94	D232	3413
1A96	C233	3414
1A98	D234	3415
1A9A	C235	3416
1A9C	C236	3417
1A9E	C237	3418
1AA0	121FCB	3419
1AA3	753227	3420
1AA6	A832	3421

```

SETB  _A1A
SETB  _A2A
CLR   _D0A
SETB  _D1A
CLR   _D2A
CLR   _D3A
CLR   _NCA
LCALL DELAY_2mS
MOV   INDEXW_CNT_B,#027H
MOV   R0,INDEXW_CNT_B

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 59

1AA8	E6	3422
1AA9	90C000	3423
1AAC	F0	3424
1AAD	121FCB	3425
1AB0	C228	3426
1AB2	D229	3427
1AB4	C22A	3428
1AB6	D22B	3429
1AB8	C22C	3430
1ABA	C22D	3431
1ABC	C22E	3432
1ABE	C22F	3433
1AC0	121FCB	3434
1AC3	753225	3435
1AC6	A832	3436
1AC8	E6	3437
1AC9	90E000	3438
1ACC	F0	3439
1ACD	00	3440
1ACE	22	3441
		3442
1ACF		3443
1ACF	C228	3444
1AD1	C229	3445
1AD3	C22A	3446
1AD5	C22B	3447
1AD7	C22C	3448
1AD9	C22D	3449
1ADB	C22E	3450
1ADD	C22F	3451
1ADF	121FCB	3452
1AE2	753225	3453
1AE5	A832	3454
1AE7	E6	3455
1AE8	90E000	3456
1AEB	F0	3457
1AEC	121FCB	3458
1AEF	C230	3459
1AF1	D231	3460
1AF3	D232	3461
1AF5	C233	3462
1AF7	C234	3463

```

MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTA2
MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR   _MR1
SETB  _AE1
CLR   _MR2
SETB  _AE2
CLR   _MR3
CLR   _AE3
CLR   _MR4
CLR   _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV   INDEXW_CNT_B,#025H
MOV   R0,INDEXW_CNT_B
MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTA1
MOVX  @DPTR,A
NOP
RET

```

OUT_L6J2:

```

CLR   _MR1
CLR   _AE1
CLR   _MR2
CLR   _AE2
CLR   _MR3
CLR   _AE3
CLR   _MR4
CLR   _AE4
LCALL DELAY_2mS
MOV   INDEXW_CNT_B,#025H
MOV   R0,INDEXW_CNT_B
MOV   A,@R0
MOV   DPTR,#PORTA1
MOVX  @DPTR,A
LCALL DELAY_2mS
CLR   _A0A
SETB  _A1A
SETB  _A2A
CLR   _D0A
CLR   _D1A

```

1AF9	D235	3464	SETB	_D2A
1AFB	C236	3465	CLR	_D3A
1AFD	C237	3466	CLR	_NCA
1AFF	121FCB	3467	LCALL	DELAY_2mS
1B02	753227	3468	MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1B05	A832	3469	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1B07	E6	3470	MOV	A,@R0
1B08	90C000	3471	MOV	DPTR,#PORTA2
1B0B	F0	3472	MOVX	@DPTR,A
1B0C	121FCB	3473	LCALL	DELAY_2mS
1B0F	C228	3474	CLR	_MR1
1B11	D229	3475	SETB	_AE1
1B13	C22A	3476	CLR	_MR2
1B15	D22B	3477	SETB	_AE2
1B17	C22C	3478	CLR	_MR3
1B19	C22D	3479	CLR	_AE3
1B1B	C22E	3480	CLR	_MR4

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 60

1B1D	C22F	3481	CLR	_AE4
1B1F	121FCB	3482	LCALL	DELAY_2mS
1B22	753225	3483	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1B25	A832	3484	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1B27	E6	3485	MOV	A,@R0
1B28	90E000	3486	MOV	DPTR,#PORTA1
1B2B	F0	3487	MOVX	@DPTR,A
1B2C	00	3488	NOP	
1B2D	22	3489	RET	
		3490		
1B2E		3491	OUT_L6J3:	
1B2E	C228	3492	CLR	_MR1
1B30	C229	3493	CLR	_AE1
1B32	C22A	3494	CLR	_MR2
1B34	C22B	3495	CLR	_AE2
1B36	C22C	3496	CLR	_MR3
1B38	C22D	3497	CLR	_AE3
1B3A	C22E	3498	CLR	_MR4
1B3C	C22F	3499	CLR	_AE4
1B3E	121FCB	3500	LCALL	DELAY_2mS
1B41	753225	3501	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1B44	A832	3502	MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1B46	E6	3503	MOV	A,@R0
1B47	90E000	3504	MOV	DPTR,#PORTA1
1B4A	F0	3505	MOVX	@DPTR,A
1B4B	121FCB	3506	LCALL	DELAY_2mS
1B4E	C230	3507	CLR	_A0A
1B50	D231	3508	SETB	_A1A
1B52	D232	3509	SETB	_A2A
1B54	C233	3510	CLR	_D0A
1B56	C234	3511	CLR	_D1A
1B58	C235	3512	CLR	_D2A
1B5A	D236	3513	SETB	_D3A
1B5C	C237	3514	CLR	_NCA
1B5E	121FCB	3515	LCALL	DELAY_2mS

1BC3	A832	3568		MOV R0,INDEXW_CNT_B
1BC5	E6	3569		MOV A,@R0
1BC6	90C000	3570		MOV DPTR,#PORTA2
1BC9	F0	3571		MOVX @DPTR,A
1BCA	121FCB	3572		LCALL DELAY_2mS
1BCD	C228	3573		CLR _MR1
1BCF	D229	3574		SETB _AE1
1BD1	C22A	3575		CLR _MR2
1BD3	D22B	3576		SETB _AE2
1BD5	C22C	3577		CLR _MR3
1BD7	C22D	3578		CLR _AE3
1BD9	C22E	3579		CLR _MR4
1BDB	C22F	3580		CLR _AE4
1BDD	121FCB	3581		LCALL DELAY_2mS
1BE0	753225	3582		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1BE3	A832	3583		MOV R0,INDEXW_CNT_B
1BE5	E6	3584		MOV A,@R0
1BE6	90E000	3585		MOV DPTR,#PORTA1
1BE9	F0	3586		MOVX @DPTR,A
1BEA	00	3587		NOP
1BEB	22	3588		RET
		3589		
1BEC		3590	OUT_L7J1:	
1BEC	C228	3591		CLR _MR1
1BEE	C229	3592		CLR _AE1
1BF0	C22A	3593		CLR _MR2
1BF2	C22B	3594		CLR _AE2
1BF4	C22C	3595		CLR _MR3
1BF6	C22D	3596		CLR _AE3
1BF8	C22E	3597		CLR _MR4
1BFA	C22F	3598		CLR _AE4

1BFC	121FCB	3599		LCALL DELAY_2mS
1BFF	753225	3600		MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1C02	A832	3601		MOV R0,INDEXW_CNT_B
1C04	E6	3602		MOV A,@R0
1C05	90E000	3603		MOV DPTR,#PORTA1
1C08	F0	3604		MOVX @DPTR,A
1C09	121FCB	3605		LCALL DELAY_2mS
1C0C	D230	3606		SETB _A0A
1C0E	D231	3607		SETB _A1A
1C10	D232	3608		SETB _A2A
1C12	C233	3609		CLR _D0A
1C14	D234	3610		SETB _D1A
1C16	C235	3611		CLR _D2A
1C18	C236	3612		CLR _D3A
1C1A	C237	3613		CLR _NCA
1C1C	121FCB	3614		LCALL DELAY_2mS
1C1F	753227	3615		MOV INDEXW_CNT_B,#027H
1C22	A832	3616		MOV R0,INDEXW_CNT_B
1C24	E6	3617		MOV A,@R0
1C25	90C000	3618		MOV DPTR,#PORTA2
1C28	F0	3619		MOVX @DPTR,A

1C29	121FCB	3620	LCALL DELAY_2mS
1C2C	C228	3621	CLR _MR1
1C2E	D229	3622	SETB _AE1
1C30	C22A	3623	CLR _MR2
1C32	D22B	3624	SETB _AE2
1C34	C22C	3625	CLR _MR3
1C36	C22D	3626	CLR _AE3
1C38	C22E	3627	CLR _MR4
1C3A	C22F	3628	CLR _AE4
1C3C	121FCB	3629	LCALL DELAY_2mS
1C3F	753225	3630	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1C42	A832	3631	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1C44	E6	3632	MOV A,@R0
1C45	90E000	3633	MOV DPTR,#PORTA1
1C48	F0	3634	MOVX @DPTR,A
1C49	00	3635	NOP
1C4A	22	3636	RET
		3637	
1C4B		3638	OUT_L7J2:
1C4B	C228	3639	CLR _MR1
1C4D	C229	3640	CLR _AE1
1C4F	C22A	3641	CLR _MR2
1C51	C22B	3642	CLR _AE2
1C53	C22C	3643	CLR _MR3
1C55	C22D	3644	CLR _AE3
1C57	C22E	3645	CLR _MR4
1C59	C22F	3646	CLR _AE4
1C5B	121FCB	3647	LCALL DELAY_2mS
1C5E	753225	3648	MOV INDEXW_CNT_B,#025H
1C61	A832	3649	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1C63	E6	3650	MOV A,@R0
1C64	90E000	3651	MOV DPTR,#PORTA1
1C67	F0	3652	MOVX @DPTR,A
1C68	121FCB	3653	LCALL DELAY_2mS
1C6B	D230	3654	SETB _A0A
1C6D	D231	3655	SETB _A1A
1C6F	D232	3656	SETB _A2A
1C71	C233	3657	CLR _D0A

1C73	C234	3658	CLR _D1A
1C75	D235	3659	SETB _D2A
1C77	C236	3660	CLR _D3A
1C79	C237	3661	CLR _NCA
1C7B	121FCB	3662	LCALL DELAY_2mS
1C7E	753227	3663	MOV INDEXW_CNT_B,#027H
1C81	A832	3664	MOV R0,INDEXW_CNT_B
1C83	E6	3665	MOV A,@R0
1C84	90C000	3666	MOV DPTR,#PORTA2
1C87	F0	3667	MOVX @DPTR,A
1C88	121FCB	3668	LCALL DELAY_2mS
1C8B	C228	3669	CLR _MR1
1C8D	D229	3670	SETB _AE1
1C8F	C22A	3671	CLR _MR2

1C91	D22B	3672	SETB	_AE2	
1C93	C22C	3673	CLR	_MR3	
1C95	C22D	3674	CLR	_AE3	
1C97	C22E	3675	CLR	_MR4	
1C99	C22F	3676	CLR	_AE4	
1C9B	121FCB	3677	LCALL	DELAY_2mS	
1C9E	753225	3678	MOV	INDEXW_CNT_B,#025H	
1CA1	A832	3679	MOV	R0,INDEXW_CNT_B	
1CA3	E6	3680	MOV	A,@R0	
1CA4	90E000	3681	MOV	DPTR,#PORTA1	
1CA7	F0	3682	MOVX	@DPTR,A	
1CA8	00	3683	NOP		
1CA9	22	3684	RET		
		3685			
1CAA		3686			
1CAA	C228	3687	OUT_L7J3:	CLR	_MR1
1CAC	C229	3688		CLR	_AE1
1CAE	C22A	3689		CLR	_MR2
1CB0	C22B	3690		CLR	_AE2
1CB2	C22C	3691		CLR	_MR3
1CB4	C22D	3692		CLR	_AE3
1CB6	C22E	3693		CLR	_MR4
1CB8	C22F	3694		CLR	_AE4
1CBA	121FCB	3695		LCALL	DELAY_2mS
1CBD	753225	3696		MOV	INDEXW_CNT_B,#025H
1CC0	A832	3697		MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1CC2	E6	3698		MOV	A,@R0
1CC3	90E000	3699		MOV	DPTR,#PORTA1
1CC6	F0	3700		MOVX	@DPTR,A
1CC7	121FCB	3701		LCALL	DELAY_2mS
1CCA	D230	3702		SETB	_A0A
1CCC	D231	3703		SETB	_A1A
1CCE	D232	3704		SETB	_A2A
1CD0	C233	3705		CLR	_D0A
1CD2	C234	3706		CLR	_D1A
1CD4	C235	3707		CLR	_D2A
1CD6	D236	3708		SETB	_D3A
1CD8	C237	3709		CLR	_NCA
1CDA	121FCB	3710		LCALL	DELAY_2mS
1CDD	753227	3711		MOV	INDEXW_CNT_B,#027H
1CE0	A832	3712		MOV	R0,INDEXW_CNT_B
1CE2	E6	3713		MOV	A,@R0
1CE3	90C000	3714		MOV	DPTR,#PORTA2
1CE6	F0	3715		MOVX	@DPTR,A
1CE7	121FCB	3716		LCALL	DELAY_2mS

1CEA	C228	3717	CLR	_MR1
1CEC	D229	3718	SETB	_AE1
1CEE	C22A	3719	CLR	_MR2
1CF0	D22B	3720	SETB	_AE2
1CF2	C22C	3721	CLR	_MR3
1CF4	C22D	3722	CLR	_AE3
1CF6	C22E	3723	CLR	_MR4

```

1CF8      C22F      3724      CLR      _AE4
1CFA      121FCB   3725      LCALL   DELAY_2mS
1CFD      753225   3726      MOV     INDEXW_CNT_B,#025H
1D00      A832      3727      MOV     R0,INDEXW_CNT_B
1D02      E6        3728      MOV     A,@R0
1D03      90E000   3729      MOV     DPTR,#PORTA1
1D06      F0        3730      MOVX   @DPTR,A
1D07      00        3731      NOP
1D08      22        3732      RET
          3733
          3734
          3735
          3736      ;*****
          3737      ;***** SUBROUTINE CHECK RING *****
          3738      ;*****
          3739
1D09      FGSK:
1D09      C0D0      3740      PUSH   PSW
1D0B      C0E0      3741      PUSH   ACC
1D0D      C083      3742      PUSH   DPH
1D0F      C082      3743      PUSH   DPL
1D11      121D1D   3744      LCALL  CHK_RING_IN
1D14      D082      3745      POP    DPL
1D16      D083      3746      POP    DPH
1D18      D0E0      3747      POP    ACC
1D1A      D0D0      3748      POP    PSW
1D1C      32        3749      RETI
          3750
          3751
          3752
          3753
          3754      ;*****
          3755      ;**** SUBROUTINE CHECK RING INPUT CHANNEL ****
          3756      ;*****
          3757
1D1D      CHK_RING_IN:
1D1D      C2A8      3758      CLR    EX0
1D1F      C2AF      3759      CLR    EA
1D21      0535      3760      INC    COUNT_RING
1D23      E535      3761      MOV    A,COUNT_RING
1D25      B40649   3762      CJNE  A,#06H,_YY
1D28      90E002   3763      MOV    DPTR,#PORTC1
1D2B      E0        3764      MOVX  A,@DPTR
1D2C      540F      3765      ANL   A,#0FH
1D2E      753501   3766      MOV   COUNT_RING,#01H
1D31      B40E0C   3767      CJNE  A,#00001110B,BN_1
1D34      753601   3768      MOV   RING_IN,#01H
1D37      121D76   3769      LCALL OFF_HOOK1
1D3A      A1AA      3770      AJMP  SCH_IDLOC
1D3C      C1BA      3771      PPRTH1: AJMP  SCH_RTH
1D3E      A171      3772      QRTH1: AJMP  _YY
1D40      B40D0C   3773      BN_1:  CJNE  A,#00001101B,BN_2
1D43      753602   3774      MOV   RING_IN,#02H

```

```

1D46      121D83      3776      LCALL OFF_HOOK2
1D49      A1AA        3777      AJMP  SCH_IDLOC
1D4B      C1BA        3778      PPRTH2:  AJMP  SCH_RTH
1D4D      A171        3779      QRTH2:   AJMP  _YY
1D4F      B40B0C     3780      BN_2:    CJNE  A,#00001011B,BN_3
1D52      753603     3781      MOV     RING_IN,#03H
1D55      121D90     3782      LCALL  OFF_HOOK3
1D58      A1AA        3783      AJMP  SCH_IDLOC
1D5A      C1BA        3784      PPRTH3:  AJMP  SCH_RTH
1D5C      A171        3785      QRTH3:   AJMP  _YY
1D5E      B4070D     3786      BN_3:    CJNE  A,#00000111B,BN_4
1D61      753604     3787      MOV     RING_IN,#04H
1D64      121D9D     3788      LCALL  OFF_HOOK4
1D67      A1AA        3789      AJMP  SCH_IDLOC
1D69      C1BA        3790      PPRTH4:  AJMP  SCH_RTH
1D6B      021D71     3791      QRTH4:   JMP   _YY
1D6E      021D71     3792      BN_4:    JMP   _YY
1D71      D2AF        3793      _YY:     SETB  EA
1D73      D2A8        3794      SETB  EX0
1D75      22          3795      RET
          3796
          3797
          3798
          3799      ;*****
3800      ;***** SUBROUTINE COMMAND HOOK OFF #1 *****
3801      ;*****
          3802
          3803      OFF_HOOK1:
1D76      D200        3804      SETB  HOOK_SW1
1D76      753320     3805      MOV   INDEXW_HK,#020H
1D78      A833        3806      MOV   R0,INDEXW_HK
1D7B      E6         3807      MOV   A,@R0
1D7D      90E002     3808      MOV   DPTR,#PORTC1
1D7E      F0         3809      MOVX  @DPTR,A
1D81      22          3810      RET
1D82      22          3811
          3812
          3813
          3814      ;*****
3815      ;***** SUBROUTINE COMMAND HOOK OFF #2 *****
3816      ;*****
          3817
          3818      OFF_HOOK2:
1D83      D201        3819      SETB  HOOK_SW2
1D83      753320     3820      MOV   INDEXW_HK,#020H
1D85      A833        3821      MOV   R0,INDEXW_HK
1D88      E6         3822      MOV   A,@R0
1D8A      90E002     3823      MOV   DPTR,#PORTC1
1D8B      F0         3824      MOVX  @DPTR,A
1D8E      22          3825      RET
1D8F      22          3826
          3827
          3828
          3829      ;*****
3830      ;***** SUBROUTINE COMMAND HOOK OFF #3 *****
3831      ;*****

```

```

3832
1D90          3833          OFF_HOOK3:
1D90          D202          3834          SETB   HOOK_SW3

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology          Page 66
MT8804.ASM

1D92          753320         3835          MOV    INDEXW_HK,#020H
1D95          A833          3836          MOV    R0,INDEXW_HK
1D97          E6           3837          MOV    A,@R0
1D98          90E002        3838          MOV    DPTR,#PORTC1
1D9B          F0           3839          MOVX   @DPTR,A
1D9C          22           3840          RET
3841
3842
3843
3844          ;*****
3845          ;***** SUBROUTINE COMMAND HOOK OFF #4 *****
3846          ;*****
3847
1D9D          3848          OFF_HOOK4:
1D9D          D203          3849          SETB   HOOK_SW4
1D9F          753320         3850          MOV    INDEXW_HK,#020H
1DA2          A833          3851          MOV    R0,INDEXW_HK
1DA4          E6           3852          MOV    A,@R0
1DA5          90E002        3853          MOV    DPTR,#PORTC1
1DA8          F0           3854          MOVX   @DPTR,A
1DA9          22           3855          RET
3856
3857
3858
3859          ;*****
3860          ;***** SUBROUTINE SELECT PATH OF ID NUMBER *****
3861          ;*****
3862
1DAA          3863          SCH_IDLOC:
1DAA          901DB0         3864          MOV    DPTR,#TSCH_ID
1DAD          E536          3865          MOV    A,RING_IN
1DAF          73           3866          JMP    @A+DPTR
3867
1DB0          A1BA          3868          TSCH_ID:  AJMP   CHK_ID0LOC  ; < ID = 0 >
1DB2          A1BA          3869          AJMP   CHK_ID1LOC  ; < ID = 1 >
1DB4          A1C7          3870          AJMP   CHK_ID2LOC  ; < ID = 2 >
1DB6          A1D4          3871          AJMP   CHK_ID3LOC  ; < ID = 4 >
1DB8          A1E1          3872          AJMP   CHK_ID4LOC  ; < ID = 8 >
3873
3874
3875
3876          ;*****
3877          ;***** SUBROUTINE SEARCH FOR ID NUMBER *****
3878          ;*****
3879
1DBA          3880          CHK_ID0LOC:
3881
3882
3883          ;*****

```

```

3884 ;***** SUBROUTINE SEARCH FOR ID NUMBER #1 *****
3885 ;*****
3886
1DBA          3887          CHK_ID1LOC:
1DBA      752D01 3888          MOV  INDEXR_BUF_C,#01H
1DBD      121DEE 3889          BNG1:  LCALL READ_BUF_C
1DC0      121DFD 3890          LCALL CHK_ID1
1DC3      052D   3891          INC  INDEXR_BUF_C
1DC5      A1BD   3892          AJMP BNG1
          3893

```

```

          3894
          3895 ;*****
          3896 ;***** SUBROUTINE SEARCH FOR ID NUMBER #2 *****
          3897 ;*****
          3898
1DC7          3899          CHK_ID2LOC:
1DC7      752D01 3900          MOV  INDEXR_BUF_C,#01H
1DCA      121DEE 3901          BNG2:  LCALL READ_BUF_C
1DCD      121E0C 3902          LCALL CHK_ID2
1DD0      052D   3903          INC  INDEXR_BUF_C
1DD2      A1CA   3904          AJMP BNG2
          3905
          3906
          3907 ;*****
          3908 ;***** SUBROUTINE SEARCH FOR ID NUMBER #3 *****
          3909 ;*****
          3910
1DD4          3911          CHK_ID3LOC:
1DD4      752D01 3912          MOV  INDEXR_BUF_C,#01H
1DD7      121DEE 3913          BNG3:  LCALL READ_BUF_C
1DDA      121E1B 3914          LCALL CHK_ID3
1DDD      052D   3915          INC  INDEXR_BUF_C
1DDF      A1D7   3916          AJMP BNG3
          3917
          3918
          3919 ;*****
          3920 ;***** SUBROUTINE SEARCH FOR ID NUMBER #4 *****
          3921 ;*****
          3922
1DE1          3923          CHK_ID4LOC:
1DE1      752D01 3924          MOV  INDEXR_BUF_C,#01H
1DE4      121DEE 3925          BNG4:  LCALL READ_BUF_C
1DE7      121E2A 3926          LCALL CHK_ID4
1DEA      052D   3927          INC  INDEXR_BUF_C
1DEC      A1E4   3928          AJMP BNG4
          3929
          3930
          3931 ;*****
          3932 ;***** SUBROUTINE READ DATA FROM BUFFER C *****
          3933 ;*****
          3934
1DEE          3935          READ_BUF_C:

```

```

1DEE      E52D      3936
1DF0      B40003    3937
1DF3      752D01    3938
1DF6      A92D      3939
1DF8      75A032    3940
1DFB      E3        3941
1DFC      22        3942
          3943
          3944
          3945
          3946 ; *****
          3947 ; ***** SUBROUTINE CHECK ID NUMBER #1 *****
          3948 ; *****
          3949
1DFD      3950
1DFD      C2E0      3951
1DFE      C2E1      3952
          3953
          3954
          3955
          3956
          3957
          3958
          3959
          3960 ; *****
          3961 ; ***** SUBROUTINE CHECK ID NUMBER #2 *****
          3962 ; *****
          3963
1E0C      3964
1E0C      C2E0      3965
1E0E      C2E1      3966
1E10      C2E2      3967
1E12      C2E3      3968
1E14      B42003    3969
1E17      121E39    3970
1E1A      22        3971
          3972
          3973
          3974 ; *****
          3975 ; ***** SUBROUTINE CHECK ID NUMBER #3 *****
          3976 ; *****
          3977
1E1B      3978
1E1B      C2E0      3979
1E1D      C2E1      3980
1E1F      C2E2      3981
1E21      C2E3      3982
1E23      B44003    3983
1E26      121E39    3984
1E29      22        3985
          3986
          3987

```

```

1E01      C2E2      3953
1E03      C2E3      3954
1E05      B41003    3955
1E08      121E39    3956
1E0B      22        3957
          3958
          3959
          3960 ; *****
          3961 ; ***** SUBROUTINE CHECK ID NUMBER #2 *****
          3962 ; *****
          3963
1E0C      3964
1E0C      C2E0      3965
1E0E      C2E1      3966
1E10      C2E2      3967
1E12      C2E3      3968
1E14      B42003    3969
1E17      121E39    3970
1E1A      22        3971
          3972
          3973
          3974 ; *****
          3975 ; ***** SUBROUTINE CHECK ID NUMBER #3 *****
          3976 ; *****
          3977
1E1B      3978
1E1B      C2E0      3979
1E1D      C2E1      3980
1E1F      C2E2      3981
1E21      C2E3      3982
1E23      B44003    3983
1E26      121E39    3984
1E29      22        3985
          3986
          3987

```

```

3988 ;*****
3989 ;***** SUBROUTINE CHECK ID NUMBER #4 *****
3990 ;*****
3991
1E2A          3992          CHK_ID4:
1E2A          C2E0          3993          CLR   ACC.0
1E2C          C2E1          3994          CLR   ACC.1
1E2E          C2E2          3995          CLR   ACC.2
1E30          C2E3          3996          CLR   ACC.3
1E32          B48003       3997          CJNE  A,#10000000B,QID4
1E35          121E39       3998          LCALL CHK_LOC
1E38          22           3999          QID4:          RET
4000
4001
4002
4003 ;*****
4004 ;*** SUBROUTINE CHECK LOCATION FOR ID NUMBER *
4005 ;*****
4006
1E39          4007          CHK_LOC:
1E39          A92D          4008          MOV   R1,INDEXR_BUF_C
1E3B          75A032       4009          MOV   P2,#032H
1E3E          F3           4010          MOVX  @R1,A
1E3F          C2E4          4011          CLR   ACC.4

```

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 69

```

1E41          C2E5          4012          CLR   ACC.5
1E43          C2E6          4013          CLR   ACC.6
1E45          C2E7          4014          CLR   ACC.7
1E47          B40108       4015          CJNE  A,#00000001B,GHM1
1E4A          753C01       4016          MOV   MAIN_LOC,#01H
1E4D          121E73       4017          LCALL CLEAR_BUF_C
1E50          A13C          4018          AJMP  PPRTH1
1E52          B40208       4019          GHM1:        CJNE  A,#00000010B,GHM2
1E55          753C02       4020          MOV   MAIN_LOC,#02H
1E58          121E73       4021          LCALL CLEAR_BUF_C
1E5B          A14B          4022          AJMP  PPRTH2
1E5D          B40408       4023          GHM2:        CJNE  A,#00000100B,GHM3
1E60          753C03       4024          MOV   MAIN_LOC,#03H
1E63          121E73       4025          LCALL CLEAR_BUF_C
1E66          A15A          4026          AJMP  PPRTH3
1E68          B40806       4027          GHM3:        CJNE  A,#00001000B,GHM4
1E6B          753C04       4028          MOV   MAIN_LOC,#04H
1E6E          121E73       4029          LCALL CLEAR_BUF_C
1E71          A169          4030          GHM4:        AJMP  PPRTH4
4031
4032
4033
4034 ;*****
4035 ;***** SUBROUTINE CLEAR BUFFER C *****
4036 ;*****
4037
1E73          4038          CLEAR_BUF_C:
1E73          A92D          4039          MOV   R1,INDEXR_BUF_C

```

```

1E75      75A032      4040
1E78      7400        4041      MOV   P2,#032H
1E7A      F3          4042      MOV   A,#00H
1E7B      22          4043      MOVX  @R1,A
                                4044      RET
                                4045
                                4046
                                4047      ;*****
                                4048      ;*** COMPARE DATA FROM BUFFER A,B WRITE TO C **
                                4049      ;*****
                                4050
                                4051      ; < XXXX XXXX >
                                4052      ; < ID  BS >
                                4053
                                4054      ;*****
                                4055      ;**** SUBROUTINE COMP. DATA A,B WRITE TO C ****
                                4056      ;*****
                                4057
1E7C      121E88      4058      COMP_AB_WRI_C:
1E7C      121E9C      4059      LCALL READ_BUF_A
1E7F      121EB0      4060      LCALL READ_BUF_B
1E82      052B        4061      LCALL SUM_AB
1E85      22          4062      INC   INDEXR_BUF_AB
1E87      22          4063      RET
                                4064
                                4065
                                4066
                                4067      ;*****
                                4068      ;**** SUBROUTINE READ DATA FROM BUFFER A ****
                                4069      ;*****
                                4070

```

```

1E88      4071      READ_BUF_A:
1E88      A92B        4072      MOV   R1,INDEXR_BUF_AB
1E8A      75A030      4073      MOV   P2,#030H
1E8D      E3          4074      MOVX  A,@R1
1E8E      C2E0        4075      CLR   ACC.0
1E90      C2E1        4076      CLR   ACC.1
1E92      C2F2        4077      CLR   ACC.2
1E94      C2E3        4078      CLR   ACC.3
1E96      F537        4079      MOV   ID,A
1E98      7400        4080      MOV   A,#00H      ;CLEAR BUF
1E9A      F3          4081      MOVX  @R1,A      ;
1E9B      22          4082      RET
                                4083
                                4084
                                4085
                                4086      ;*****
                                4087      ;**** SUBROUTINE READ DATA FROM BUFFER B ****
                                4088      ;*****
                                4089
1E9C      4090      READ_BUF_B:
1E9C      A92B        4091      MOV   R1,INDEXR_BUF_AB

```



```

4144
4145 ;*****
4146 ;***** SUBROUTINE CREATE ROUTE #1 *****
4147 ;*****
4148
1ECA 4149 CRE_LOC1:
1ECA 121F7A 4150 LCALL CHK_HOOK_SW_STS ;
CHECK LINE 1 IN USED ?
1ECD 2008FD 4151 JB HOOK_STS1,$ ;
WAIT FOR HOOK ON
1ED0 120549 4152 LCALL IN_L0J0
1ED3 121129 4153 LCALL OUT_L0J0
1ED6 D210 4154 SETB SE_RNG1
1ED8 121F94 4155 LCALL SE_RING
1EDB 121F7A 4156 LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1EDE 3008FD 4157 JNB HOOK_STS1,$
1EE1 C210 4158 CLR SE_RNG1
1EE3 121F94 4159 LCALL SE_RING
1EE6 D220 4160 SETB RLY_LINE_I1
1EE8 D224 4161 SETB RLY_LINE_O1
1EEA 121F89 4162 LCALL AWORP
1EED 2008FD 4163 JB HOOK_STS1,$
1EF0 C220 4164 CLR RLY_LINE_I1
1EF2 C224 4165 CLR RLY_LINE_O1 ;
1EF4 A13E 4166 AJMP QRTH1
4167
4168
4169 ;*****
4170 ;***** SUBROUTINE CREATE ROUTE #2 *****
4171 ;*****
4172
1EF6 4173 CRE_LOC2:
1EF6 121F7A 4174 LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1EF9 2009FD 4175 JB HOOK_STS2,$
1EFC 1208A0 4176 LCALL IN_L2J1
1EFF 121480 4177 LCALL OUT_L2J1
1F02 D211 4178 SETB SE_RNG2
1F04 121F94 4179 LCALL SE_RING
1F07 121F7A 4180 LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1F0A 3009FD 4181 JNB HOOK_STS2,$
1F0D C211 4182 CLR SE_RNG2
1F0F 121F94 4183 LCALL SE_RING
1F12 D221 4184 SETB RLY_LINE_I2
1F14 D225 4185 SETB RLY_LINE_O2
1F16 121F89 4186 LCALL AWORP
1F19 2009FD 4187 JB HOOK_STS2,$
1F1C C221 4188 CLR RLY_LINE_I2

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM
1F1E C225 4189 CLR RLY_LINE_O2
1F20 A14D 4190 AJMP QRTH2
4191
4192
4193 ;*****

```

```

4194 ;***** SUBROUTINE CREATE ROUTE #3 *****
4195 ;*****
4196
1F22 4197         CRE_LOC3:
1F22     121F7A    4198         LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1F25     200AFD    4199         JB   HOOK_STS3,$
1F28     120BF7    4200         LCALL IN_L4J2
1F2B     1217D7    4201         LCALL OUT_L4J2
1F2E     D212      4202         SETB SE_RNG3
1F30     121F94    4203         LCALL SE_RING
1F33     121F7A    4204         LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1F36     300AFD    4205         JNB  HOOK_STS3,$
1F39     C211      4206         CLR  SE_RNG2
1F3B     121F94    4207         LCALL SE_RING
1F3E     D222      4208         SETB RLY_LINE_I3
1F40     D226      4209         SETB RLY_LINE_O3
1F42     121F89    4210         LCALL AWORP
1F45     200AFD    4211         JB   HOOK_STS3,$
1F48     C222      4212         CLR  RLY_LINE_I3
1F4A     C226      4213         CLR  RLY_LINE_O3
1F4C     A15C      4214         AJMP QRTH3
4215
4216
4217 ;*****
4218 ;***** SUBROUTINE CREATE ROUTE #4 *****
4219 ;*****
4220
1F4E 4221         CRE_LOC4:
1F4E     121F7A    4222         LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1F51     200BFD    4223         JB   HOOK_STS4,$
1F54     120F4E    4224         LCALL IN_L6J3
1F57     121B2E    4225         LCALL OUT_L6J3
1F5A     D213      4226         SETB SE_RNG4
1F5C     121F94    4227         LCALL SE_RING
1F5F     121F7A    4228         LCALL CHK_HOOK_SW_STS
1F62     300BFD    4229         JNB  HOOK_STS4,$
1F65     C211      4230         CLR  SE_RNG2           ;
1F67     121F94    4231         LCALL SE_RING           ;
1F6A     D223      4232         SETB RLY_LINE_I4           ;
1F6C     D227      4233         SETB RLY_LINE_O4
1F6E     121F89    4234         LCALL AWORP           ;
1F71     200BFD    4235         JB   HOOK_STS4,$
1F74     C223      4236         CLR  RLY_LINE_I4
1F76     C227      4237         CLR  RLY_LINE_O4           ;
1F78     A16B      4238         AJMP QRTH4
4239
4240
4241
4242 ;*****
4243 ;*** SUBROUTINE CHECK STATUS OF HOOK SWITCH ***
4244 ;*****
4245
1F7A 4246         CHK_HOOK_SW_STS:
1F7A     90A000    4247         MOV  DPTR,#PORTA3

```

MT8804.ASM

```

1F7D      E0          4248          MOVX  A,@DPTR
1F7E      C2E4        4249          CLR   ACC.4
1F80      C2E5        4250          CLR   ACC.5
1F82      C2E6        4251          CLR   ACC.6
1F84      C2E7        4252          CLR   ACC.7
1F86      F521        4253          MOV   021H,A
1F88      22          4254          RET
          4255
          4256
          4257
          4258          ;*****
          4259          ;***** SUBROUTINE CHANGE ROUTING *****
          4260          ;*****
          4261
          4262          AWORP:
1F89
1F89      753424      4263          MOV   INDEXW_CRSPT,#024H
1F8C      A834        4264          MOV   R0,INDEXW_CRSPT
1F8E      E6          4265          MOV   A,@R0
1F8F      90E001      4266          MOV   DPTR,#PORTB1
1F92      E0          4267          MOVX  A,@DPTR
1F93      22          4268          RET
          4269
          4270
          4271
          4272          ;*****
          4273          ;***** SUBROUTINE SEND RINGGING SIGNAL *****
          4274          ;*****
          4275
          4276          SE_RING:
1F94
1F94      752F22      4277          MOV   INDEXR_SRNG,#022H
1F97      A92F        4278          MOV   R1,INDEXR_SRNG
1F99      E7          4279          MOV   A,@R1
1F9A      90A001      4280          MOV   DPTR,#PORTB3
1F9D      F0          4281          MOVX  @DPTR,A
1F9E      22          4282          RET
          4283
          4284
          4285
          4286          ;*****
          4287          ;***** SUBROUTINE DELAY TIME *****
          4288          ;*****
          4289
          4290          DELAY_0:  MOV   R7,#50
1F9F      7F32        4291          DJNZ  R7,$
1FA1      DFFE        4292          RET
1FA3      22          4293
          4294          DELAY:  MOV   R7,#0FFH
1FA4      7FFF        4295          G2:   MOV   R6,#0FFH
1FA6      7EFF        4296          G1:   DJNZ  R6,G1
1FA8      DEFE        4297          DJNZ  R7,G2
1FAA      DFFA        4298          RET
1FAC      22          4299
          4299          DELAY_1:  MOV   R5,#05H
1FAD      7D05        4300          LCALL DELAY
1FAF      121FA4      4301

```

1FB2	DDFE	4302	G3:	DJNZ	R5,G3
1FB4	22	4303		RET	
		4304			
1FB5	7D64	4305	DELAY_2:	MOV	R5,#TIME
1FB7	D28C	4306	Jl:	SETB	TR0

8051 Cross-Assembler (1.3) (C) 1987, 1989 Binary Technology
MT8804.ASM

Page 74

1FB9	308DFD	4307		JNB	TF0,S
1FBC	C28C	4308		CLR	TR0
1FBE	C28D	4309		CLR	TF0
1FC0	DDF5	4310		DJNZ	R5,Jl
1FC2	22	4311		RET	
		4312			
1FC3		4313	DELAY_1mS:		
1FC3	7FE6	4314		MOV	R7,#230
1FC5	00	4315	YY:	NOP	
1FC6	00	4316		NOP	
1FC7	00	4317		NOP	
1FC8	DFFB	4318		DJNZ	R7,YY
1FCA	22	4319		RET	
		4320			
1FCB		4321	DELAY_2mS:		
1FCB	F1C3	4322		CALL	DELAY_1mS
1FCD	F1C3	4323		CALL	DELAY_1mS
1FCF	22	4324		RET	

```

aworp = 1F89
bng1 = 1DBD
chk_adds_buf_b = 050A
chk_hook_sw_sts = 1F7A
chk_id2loc = 1DC7
chk_loc = 1E39
count_time = 2710
cre_loc1 = 1ECA
delay = 1FA4
delay_2ms = 1FCB
g2 = 1FA6
ghm3 = 1E68
hook_sts3 = 000A
hook_sw4 = 0003
in_10j1 = 05A8
in_11j2 = 0783
in_12j3 = 095E
in_14j0 = 0B39
in_15j1 = 0D14
in_16j2 = 0EEF
in_17j3 = 10CA
indexr_buf_c = 002D
indexw_cnt_a = 0031
ini_buf_a = 045D
ini_org_path = 039A
line1_ring = 0040
loop5 = 0488
nc = 0044
out_10j0 = 1129
out_11j1 = 1304
out_12j2 = 14DF
out_13j3 = 16BA
out_15j0 = 1895
out_16j1 = 1A70

bn_1 = 1D40
bng2 = 1DCA
chk_adds_buf_c = 0538
chk_id0loc = 1DBA
chk_id3 = 1E1B
chk_ring_in = 1D1D
cpnt1 = E003
cre_loc2 = 1EF6
delay_0 = 1F9F
dti = 0038
g3 = 1FB2
ghm4 = 1E71
hook_sts4 = 000B
id = 0037
in_10j2 = 0607
in_11j3 = 07E2
in_13j0 = 09BD
in_14j1 = 0B98
in_15j2 = 0D73
in_16j3 = 0F4E
inc_ads_a = 04CF
indexr_scan_in = 002E
indexw_cnt_b = 0032
ini_buf_b = 047D
ji = 1FB7
line2_ring = 0041
loop6 = 04A8
off_hook1 = 1D76
out_10j1 = 1188
out_11j2 = 1363
out_12j3 = 153E
out_14j0 = 1719
out_15j1 = 18F4
out_16j2 = 1ACF

bn_2 = 1D4F
bng3 = 1DD7
chk_buf_a = 04C8
chk_id1 = 1DFD
chk_id3loc = 1DD4
clear_buf_c = 1E73
cpnt2 = C003
cre_loc3 = 1F22
delay_1 = 1FAD
dti_num = 0029
gh1 = 0327
h1 = 1DF6
hook_sw1 = 0000
ii = 0332
in_10j3 = 0666
in_12j0 = 0841
in_13j1 = 0A1C
in_14j2 = 0BF7
in_15j3 = 0DD2
in_17j0 = 0FAD
inc_ads_b = 04FD
indexr_srng = 002F
indexw_crspnt = 0034
ini_buf_c = 049D
ki1 = 0472
line3_ring = 0042
main = 0200
off_hook2 = 1D83
out_10j2 = 11E7
out_11j3 = 13C2
out_13j0 = 159D
out_14j1 = 1778
out_15j2 = 1953
out_16j3 = 1B2E

bn_3 = 1D5E
bng4 = 1DE4
chk_data_buf_b = 04F6
chk_id1loc = 1DBA
chk_id4 = 1E2A
comp_ab_wri_c = 1E7C
cpnt3 = A003
cre_loc4 = 1F4E
delay_1ms = 1FC3
fgsk = 1D09
ghm1 = 1E52
hook_sts1 = 0008
hook_sw2 = 0001
iii = 0338
in_11j0 = 06C5
in_12j1 = 08A0
in_13j2 = 0A7B
in_14j3 = 0C56
in_16j0 = 0E31
in_17j1 = 100C
inc_ads_c = 052B
indexw_buf_ab = 002A
indexw_hk = 0033
ini_buffer = 03D3
ki2 = 0492
line4_ring = 0043
main_data = 0039
off_hook3 = 1D90
out_10j3 = 1246
out_12j0 = 1421
out_13j1 = 15FC
out_14j2 = 17D7
out_15j3 = 19B2
out_17j0 = 1B8D

bn_4 = 1D6E
chk_adds_buf_a = 04DC
chk_data_buf_c = 0524
chk_id2 = 1E0C
chk_id4loc = 1DE1
count_ring = 0035
cre_loc0 = 1ECA
data_temp = 003B
delay_2 = 1FB5
g1 = 1FA8
ghm2 = 1E5D
hook_sts2 = 0009
hook_sw3 = 0002
in_10j0 = 0549
in_11j1 = 0724
in_12j2 = 08FF
in_13j3 = 0ADA
in_15j0 = 0CB5
in_16j1 = 0E90
in_17j2 = 106B
indexr_buf_ab = 002B
indexw_buf_c = 002C
indexw_ini = 0030
ini_crspnt = 0339
ki3 = 04B2
loop4 = 0468
main_loc = 003C
off_hook4 = 1D9D
out_11j0 = 12A5
out_12j1 = 1480
out_13j2 = 165B
out_14j3 = 1836
out_16j0 = 1A11
out_17j1 = 1BEC

```

```

out_l7j2 = 1C4B
portb1 = E001
portc3 = A002
qa1 = 04E8
qid3 = 1E29
qrth3 = 1D5C
read_buf_a = 1E88
rly_line_i2 = 0021
rly_line_o3 = 0026
scn1 = 0252
scn_b = 0047
se_mng3 = 0012
stc_01 = 051F
tsch_id = 1D80
yy = 1FC5
_a2a = 0032
_ae4 = 002F
_d2a = 0035
_mr2 = 002A
_yy = 1D71

out_l7j3 = 1CAA
portb2 = C001
pprth1 = 1D3C
qb1 = 0516
qid4 = 1E38
qrth4 = 1D6B
read_buf_b = 1E9C
rly_line_i3 = 0022
rly_line_o4 = 0027
scn2 = 0279
scni = 023C
se_mng4 = 0013
sum_ab = 1EB0
tt = 0335
_a0a = 0030
_a2b = 003A
_d0a = 0033
_d2b = 003D
_mr3 = 002C

portal = E000
portb3 = A001
pprth2 = 1D4B
qc1 = 0544
qini = 04BD
qwria = 04ED
read_buf_c = 1DEE
rly_line_i4 = 0023
scan_data_input = 023C
scn3 = 02B2
se_ring = 1F94
sta_01 = 04C1
tch_rth = 1EC0
wri_buf_a = 04C1
_a0b = 0038
_ae1 = 0029
_d0b = 003B
_d3a = 0036
_mr4 = 002E

porta2 = C000
portc1 = E002
pprth3 = 1D5A
qid1 = 1E0B
qrth1 = 1D3E
qwrib = 051B
ring_in = 0036
rly_line_o1 = 0024
sch_idloc = 1DAA
scn4 = 02EB
se_mng1 = 0010
stb_01 = 04F1
time = 0064
wri_buf_b = 04F1
_a1a = 0031
_ae2 = 002B
_d1a = 0034
_d3b = 003E
_nca = 0037

porta3 = A000
portc2 = C002
pprth4 = 1D69
qid2 = 1E1A
qrth2 = 1D4D
qwrlic = 0545
rly_line_i1 = 0020
rly_line_o2 = 0025
sch_rth = 1EBA
scn_a = 0046
se_mng2 = 0011
stb_g = 0045
time1 = 003A
wri_buf_c = 051F
_a1b = 0039
_ae3 = 002D
_d1b = 003C
_mr1 = 0028
_ncb = 003F

```

ภาคผนวก (ค)

ผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้องและได้รับการตีพิมพ์

การประชุมทางวิชาการของมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ครั้งที่ 39
The 39th Kasetsart University Annual Conference

สาขาวิศวกรรมศาสตร์
(Subject : Engineering)

5-7 กุมภาพันธ์ 2544

5-7 February 2001

โดย

by

มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ Kasetsart University

ร่วมกับ

Co-operate with

กระทรวงศึกษาธิการ Ministry of Education

กระทรวงเกษตรและสหกรณ์ Ministry of Agriculture and Cooperatives

กระทรวงวิทยาศาสตร์เทคโนโลยีและสิ่งแวดล้อม

Ministry of Science, Technology and Environment

ทบวงมหาวิทยาลัย Ministry of University Affairs

ISBN 974-553-928-7

โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด

Active Card Access Telephone

บุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ มนูญ สุขเกษม และ ถวิล พึ่งมา

Boonyarit Pongprasert, Manoon Sukkasem, and Tawil Paungma

บทคัดย่อ

บทความนี้เสนอผลงานวิจัยและพัฒนาโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด (Active Card Access Telephone) หลักการสำคัญคือบัตรอิเล็กทรอนิกส์ไร้สาย (Wireless Active Card) ภายในบรรจุรหัสประจำตัวสำหรับผู้ใช้แต่ละคน ไปถอดรหัสเก็บไว้ที่ส่วนประมวลผลกลาง (Central Processing Unit) ของระบบ หากมีการเรียกจากภายนอกเข้ามาจะทำการตรวจสอบว่าต้องการติดต่อกับปลายทางเลขหมายใดจากนั้นส่งสัญญาณกระดิ่งไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่ระบุ หากไม่มีการรับสายภายในเวลาที่กำหนด (Hook Off) จะทำการเริ่มค้นหาตำแหน่งของผู้พกบัตรอิเล็กทรอนิกส์ใหม่ เมื่อพบแล้วจะส่งสัญญาณกระดิ่งไปยังเครื่องโทรศัพท์ปลายทางที่อยู่ใกล้กับผู้ใช้มากที่สุดบัตรอิเล็กทรอนิกส์ใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์#AT89C2051 เป็นตัวควบคุมการทำงานและทำหน้าที่สร้างรหัส ก่อนส่งไปยังภาคส่งซึ่งเป็นแบบ FSK (Frequency Shift Keying) Transmitter ภาครับใช้ไอซีเบอร์ #AN6161 ทำหน้าที่ดีมอดดูเลขสัญญาณคลื่นพาห์ ไอซีเบอร์ #AN1551 ทำหน้าที่ควบคุมการทำงานของภาครับ ส่วนประมวลผลกลางของระบบใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ #AT89C55 ไอซีเบอร์ #MT8804 เป็นวงจรสวิตช์แมทริกซ์ทำหน้าที่เชื่อมต่อสัญญาณเสียงและข้อมูลระหว่างผู้เรียก (Calling party) และผู้ถูกเรียก (Called party) การออกแบบเป็นลักษณะโมดูลเพื่อง่ายต่อการติดตั้งเข้ากับเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ (Private Automatic Branch Exchange) ที่มีอยู่ ทำให้ผู้ใช้งานไม่จำเป็นต้องพกเครื่องโทรศัพท์ติดตัวไว้ตลอดเวลาและที่สำคัญคือผู้ใช้สามารถรับสายหรือโทรออกได้จากเครื่องโทรศัพท์ทุก ๆ จุดภายในอาคาร

ABSTRACT

This paper purposes the research and development of Active Card Access Telephone. Principle is the Wireless Active Card which contains code for individual user send in radio frequency waveform to decode and stored at main central processing unit. When occur a incoming call from outside the CPU (central processing unit) will check what is the destination number then send to subscriber the ringing signal. If have no reply (off hook) CPU will search for the new location when was found CPU will reactivate send to subscriber the ringing signal which is located closely user. For the electronic card employed IC Microcontroller #AT89C2051 function as operation controll, generate a specific code then send to the FSK transmitter. For the receiver used IC#AN6161 work as carrier demodulate, IC#AN1551 is operation control of the receiver. Central Processing Unit used IC Microcontroller #89C55, IC#MT8804 is matrix switch circuit to establish the communications routing between calling and called party. The Designing focus on particular module in order to easy installation with exiting PABX (Private Automatic Branch Exchange) which are caused by user not only not necessary to carry telephone every time but can answer the call any location as well.

สาขาวิศวกรรมศาสตร์

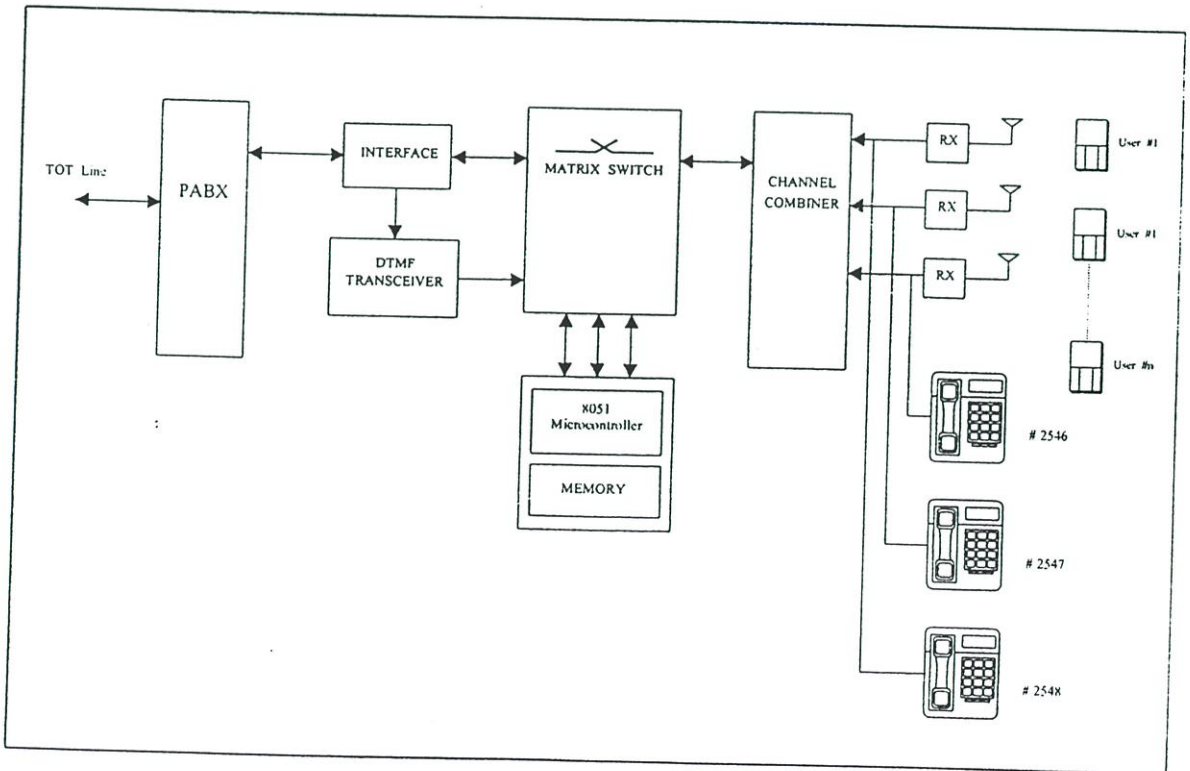
คำนำ

ในปัจจุบันการพัฒนาการสื่อสารทางด้านโทรศัพท์เปลี่ยนแปลงไปอย่างรวดเร็วจากโทรศัพท์ที่ใช้สายตามบ้านจนกระทั่งเป็นโทรศัพท์ไร้สายและโทรศัพท์เคลื่อนที่ในระบบต่างๆ เช่น NMT470 AMPS800 NMT900 GSM900 PCN1800 และ PDC1500เทคโนโลยีเหล่านี้เข้ามามีบทบาทกับการใช้งานในชีวิตประจำวันมากยิ่งขึ้น จนกลายเป็นเทคโนโลยีที่เรียกกันว่า Personal Communication หรือ "การสื่อสารส่วนบุคคลนั่นเอง ในประเทศไทยมีความสามารถในการผลิตอุปกรณ์การสื่อสารเหล่านี้เพื่อใช้งานได้เพียงระดับหนึ่งเท่านั้น เช่น การสร้างเครื่องโทรศัพท์, ตู้สาขาโทรศัพท์ (PABX), เครื่องโทรศัพท์ไร้สาย เป็นต้น การที่จะผลิตเครื่องในระดับเทคโนโลยีสูง ๆ เช่นเครื่องโทรศัพท์เคลื่อนที่ที่ไม่สามารถกระทำได้นี้เนื่องจากเทคโนโลยีเหล่านี้เปลี่ยนแปลงไปอย่างรวดเร็ว เมื่อผลิตออกมาก็จะล้าสมัยทันที ดังนั้นทีมนักวิจัยและพัฒนาจึงได้มีแนวคิดที่จะพัฒนา

เทคโนโลยีแบบใหม่ที่ใช้ประโยชน์และสามารถพัฒนา

ตารางที่ 1 คุณสมบัติทั่วไปของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด

คุณสมบัติ	รายละเอียด
ย่านความถี่วิทยุ	46 - 49 MHz.
ภาครับ	แบบแปลงความถี่ให้เป็นความถี่ปานกลาง
ภาคความถี่ปานกลาง	ใช้ความถี่ 455 KHz.
ความไว	1.8 ไมโครโวลท์
วิธีการติดต่อ	แบบทิศทางเดียว (Simplex)
การผสมคลื่น	ผสมสัญญาณทางด้านความถี่ (FM)
อัตราการเบี่ยงเบน	15 KHz.
กำลังส่ง	น้อยกว่า 100 mW.



รูปที่ 1 บล็อกไดอะแกรมของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอคทีฟการ์ด

สาขาวิศวกรรมศาสตร์

ประเทศได้โดยยังไม่มีผู้ใดผลิตออกมาในปัจจุบันนี้ โดยความคิดเหล่านี้ เกิดขึ้นเนื่องจากประสบการณ์ ในการวิจัยทางด้านโทรศัพท์เป็นเวลานานทำให้ ทราบถึงความต้องการในการใช้โทรศัพท์ว่า ต้องการ ใช้โทรศัพท์ได้ทุกที่ ไม่ว่าจะเป็นที่อยู่อาศัยหรือสถานที่ ทำงาน โดยไม่ต้องฝากข้อความหรือฝากโทรศัพท์ ดิตตัวไป ซึ่งตามแนวความคิดนี้จะใช้วิธีพกการ์ดที่มี รหัสประจำตัวไว้ในกระเป๋าเสื้อเมื่อเข้าไปอยู่ในห้อง ใด การ์ดก็จะส่งรหัสประจำตัวนี้เข้าไปเก็บไว้ที่ โทรศัพท์ในห้องนั้น ถ้าย้ายไปห้องใหม่ รหัสก็จะเก็บ ไว้ในห้องใหม่โดยยกเลิกรหัสเดิมที่ห้องเก่าเสีย เมื่อมีผู้เรียกเข้ามายังรหัสประจำตัวโทรศัพท์ในห้อง นั้นก็จะแจ้งให้ชุมสายได้รับรู้และส่งเสียงกระดิ่งเรียก มายังเครื่องนั้น ๆ ผลจากการวิจัยครั้งนี้จะสามารถ สร้างระบบโทรศัพท์ที่ใหม่นี้ใช้ในประเทศ เพื่อลดการ นำเข้าของโทรศัพท์ต่างประเทศบางส่วน เช่น โทรศัพท์ไร้สาย หรือเพจเจอร์ระยะไกลเพื่อประหยัด เงินตราต่างประเทศ

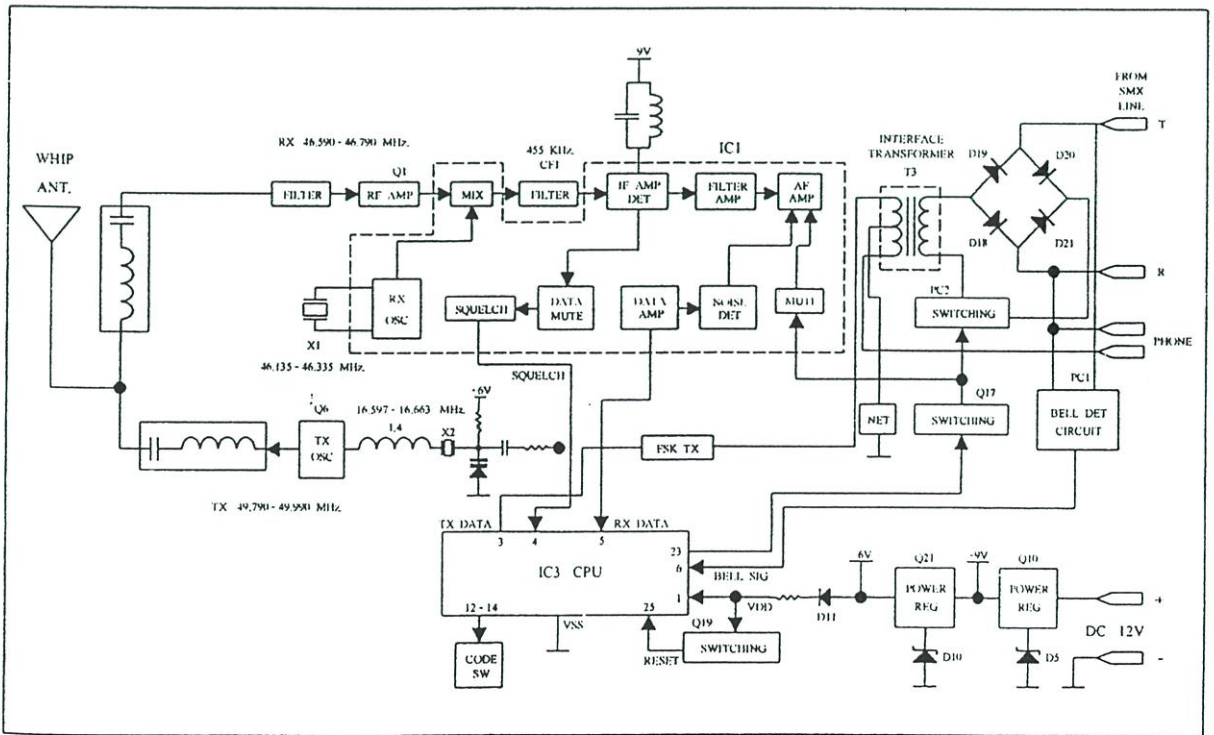
2. หลักการออกแบบ

แนวคิดในการออกแบบคือเน้นการออกแบบ ให้ เป็นลักษณะโมดูลเพื่อง่ายต่อการเชื่อมต่อเข้ากับ เครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) ที่มีอยู่ ซึ่งเป็นแบบ 2 คู่สายนอก 8 คู่สายภายใน ส่วนเชื่อมต่อ ด้วยคลื่นวิทยุถูกต่อพ่วงอยู่กับเครื่องโทรศัพท์ปลายทาง ดังรูปที่ 1 รหัสของผู้ใช้จะถูกแปลงเป็นสัญญาณ อะนาล็อกส่งผ่านคู่สายโทรศัพท์ไปเก็บไว้ที่ส่วน ประมวลผลกลางเพื่อใช้เป็นข้อมูลระบุตำแหน่งของผู้ พกการ์ด

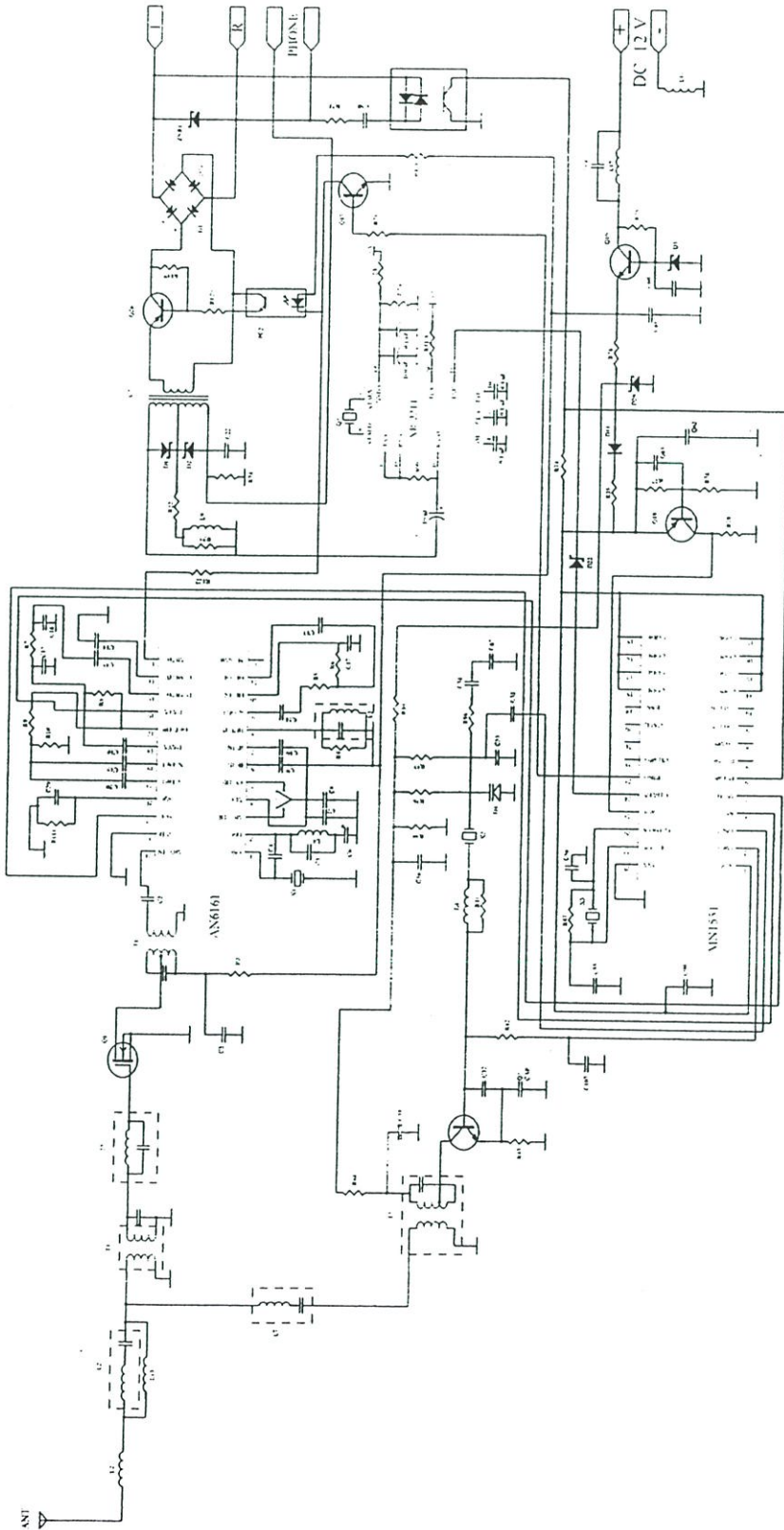
3. การออกแบบและการทำงานของวงจร [3,4]

3.1 วงจรส่วนแอดทีฟการ์ด

การออกแบบใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ AT9C2051 เป็นตัวสร้างรหัสขนาด 8 บิต จากนั้น ป้อนเข้าสู่ภาคผสมสัญญาณ ซึ่งจะกำเนิดความถี่ในช่วง

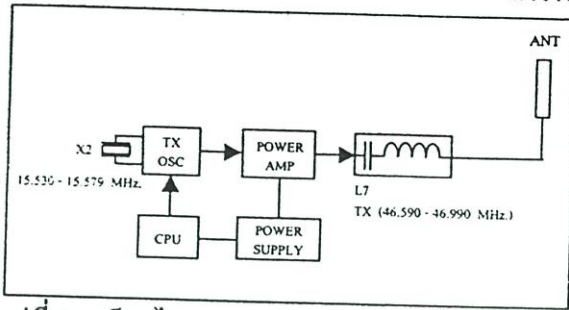


รูปที่ 2 บล็อกไดอะแกรมของส่วนเชื่อมต่อด้วยคลื่นวิทยุ



รูปที่ 3 แสดงวงจรมอดูมด้วยคลื่นวิทยุ

สาขาวิศวกรรมศาสตร์



รูปที่ 4 บล็อกไดอะแกรมของแอดที่ฟการ์ด

49.670 - 49.990 MHz. ข้อมูลขนาด 8 บิต จะถูกแปลงเป็นสัญญาณอนาล็อกจากนั้นป้อนเข้าสู่ภาคขยายสัญญาณอาร์เอฟเพื่อทำให้สัญญาณมีความแรงเพียงพอ

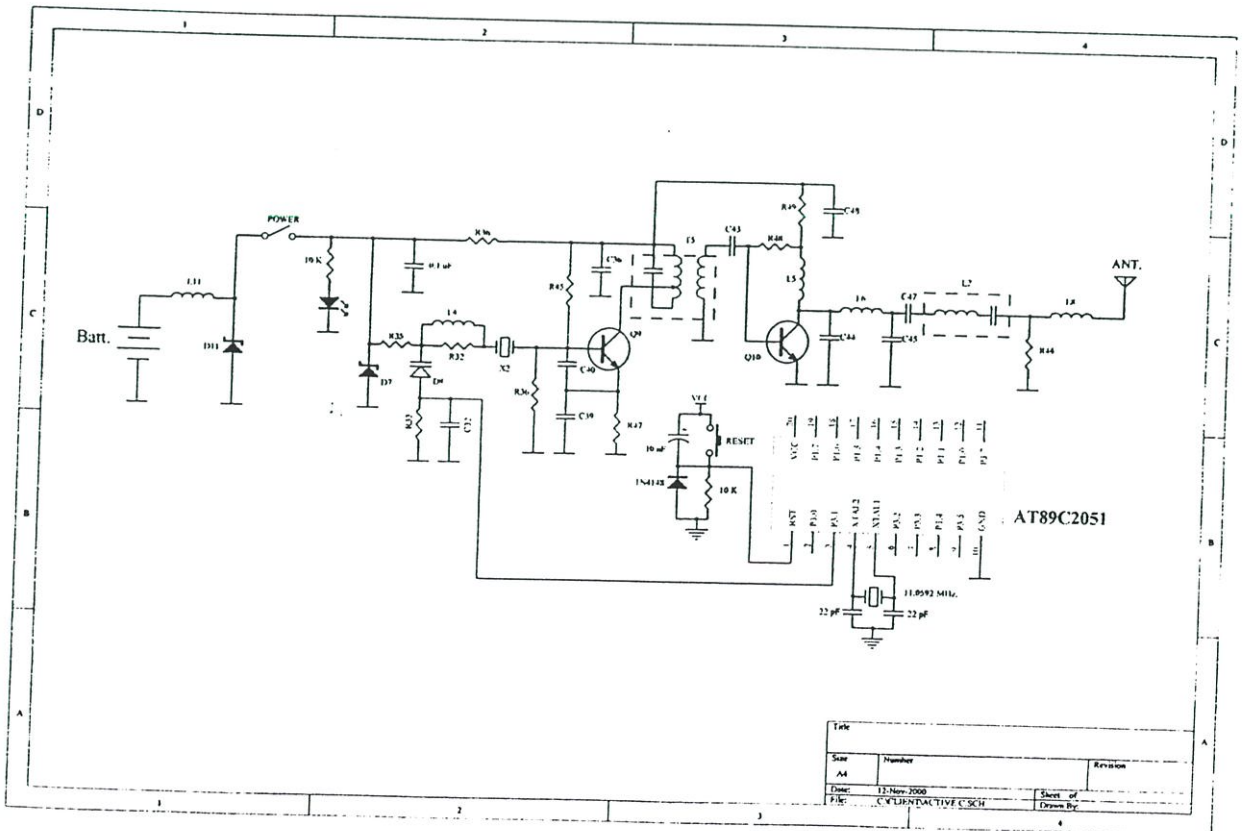
3.2 ส่วนวงจรเชื่อมต่อกับคลื่นวิทยุ

โครงสร้างดังแสดงในรูปที่ 2 วงจรในส่วนนี้จะทำหน้าที่รับสัญญาณคลื่นวิทยุที่ถูกส่งมาจากแอดที่ฟการ์ดแล้วทำการดีมอดูเลทโดยใช้ไอซีเบอร์ AN6161 ซึ่งภายในตัวไอซีนี้จะประกอบไปด้วยวงจรผลิตความถี่ วงจรผสมความถี่ วงจรขยายความถี่กลาง และวงจรขยายเสียงได้เอ้าท์พุทออกมาส่งไปยัง CPU

ซึ่งใช้ไอซีเบอร์ MN1551 ควบคุมการรับส่งสัญญาณควบคุมและถอดรหัสข้อมูลที่ส่งมากับสัญญาณคลื่นวิทยุ ข้อมูลที่ได้ส่งผ่านไปยังอินพุทของไอซีเบอร์ XR-2211 เพื่อแปลงสัญญาณข้อมูลแบบดิจิทัลให้เป็นสัญญาณอนาล็อก จากนั้นสัญญาณจะถูกป้อนเข้าสู่อินพุทของวงจรรีจิสเตอร์เฟลทราเนฟอว์เมอร์ผ่านคู่สายโทรศัพท์ไปยังวงจรมัททริกสวิตซ์

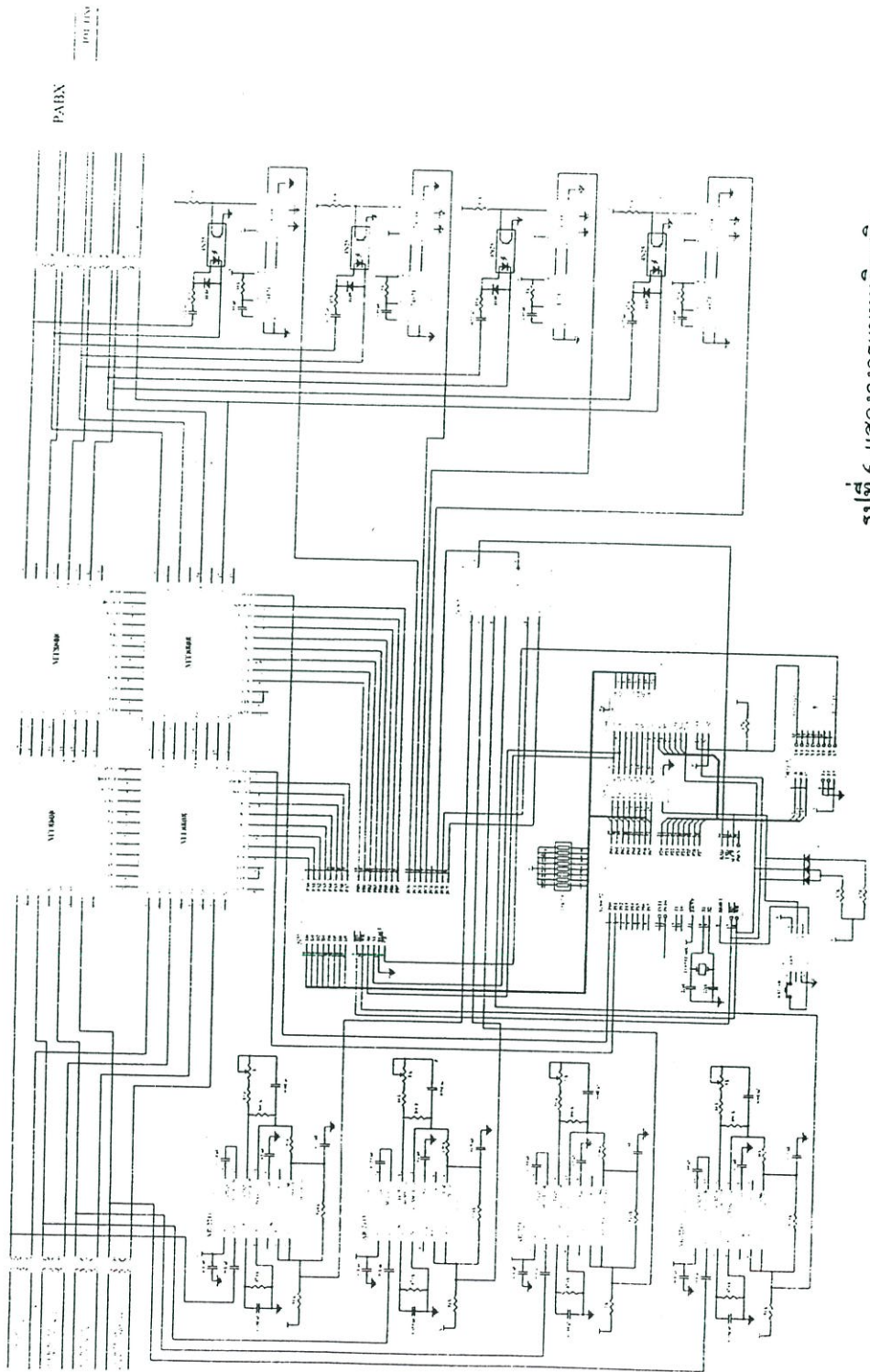
3.3 วงจรแมททริกสวิตซ์

ทำหน้าที่สร้างเส้นทางในการเชื่อมต่อสัญญาณระหว่างเครื่องชุมสายโทรศัพท์ปลายทางอัตโนมัติ PABX (Private Automatic Branch Exchange) และส่วนเชื่อมต่อกับคลื่นวิทยุเข้าด้วยกัน นอกจากนี้ยังทำหน้าที่สลับเส้นทางในการติดต่อสื่อสารระหว่างผู้ใช้ด้วยกันเองอีกด้วย วงจรดังแสดงในรูปที่ 6 โดยใช้ไอซีเบอร์ MT8804 เป็นวงจรมัททริกสวิตซ์ควบคุมการทำงานโดยไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์เบอร์ AT89C55 สัญญาณอนาล็อกที่ส่งมาจะถูกแปลงเป็น

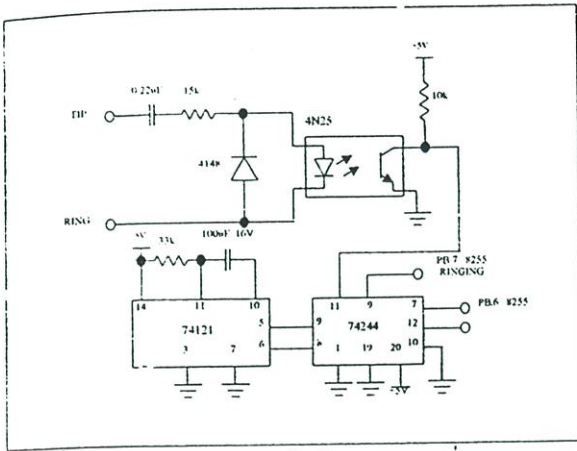


รูปที่ 5 วงจรของแอดที่ฟการ์ด

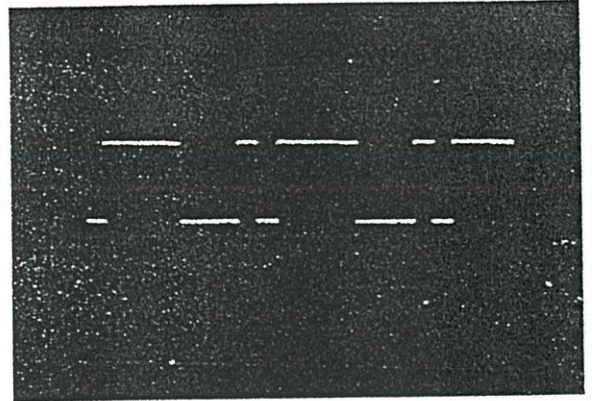
สาขาวิศวกรรมศาสตร์



รูปที่ 6 แสดงวงจรแม่เหล็กสวิต



รูปที่ 7 แสดงวงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง



รูปที่ 8 แสดงรหัสสัญญาณข้อมูลประจำแอดที่ฟการ์ด

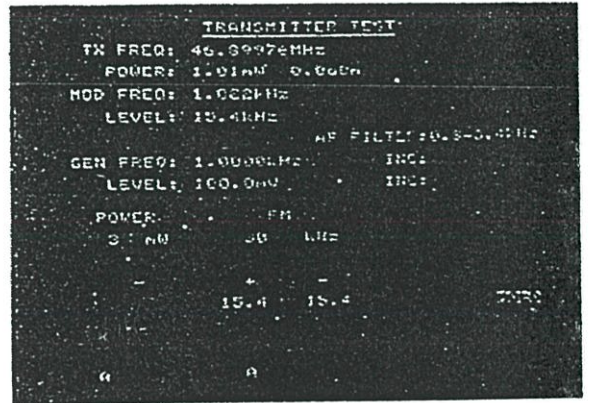
สัญญาณข้อมูลขนาด 8 บิต โดยใช้ไอซีเบอร์ XR-2211 ทำให้ได้เป็นรหัสของผู้ใช้เก็บไว้ที่หน่วยความจำต่อไป

3.4 ส่วนควบคุมและประมวลผล

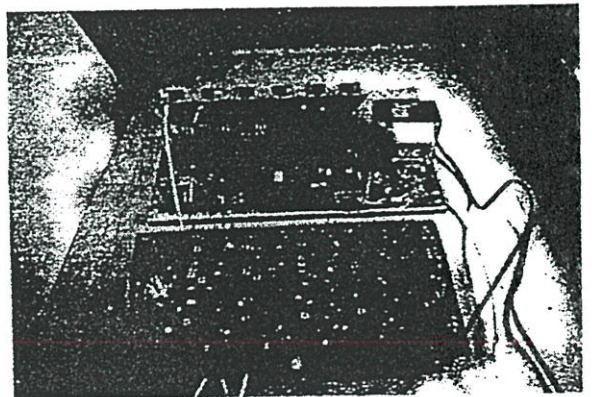
ส่วนควบคุมและประมวลผล ทำหน้าที่ควบคุมส่วนต่าง ๆ ให้ทำงานตามลำดับชั้น ในรูปที่ 6 จะใช้ IC ตระกูล MCS-51 เบอร์ 89C55 ต่อร่วมกับ I/O พอร์ต 8255 โดยมี IC#74138 เป็นไอซีที่ใช้ กำหนดพอร์ทที่ CPU ต้องการติดต่อ ส่วนโปรแกรมการทำงานของ CPU จะถูกเก็บไว้ใน EPROM ภายในของตัว CPU ดังวงจรที่แสดงไว้ในรูปที่ 6

3.5 วงจรตรวจจับสัญญาณกระดิ่ง

ทำหน้าที่ตรวจจับสัญญาณกระดิ่งเพื่อส่งให้ส่วนประมวลผลกลางของระบบทราบว่ามีใครโทรศัพท์เข้ามา โดยวงจรจะประกอบด้วย IC#4N25 เป็นไอซีที่เชื่อมโยงทางแสงทำการเปลี่ยนสัญญาณกระดิ่งซึ่งเป็นสัญญาณไฟกระแสดับขนาด 100 โวลต์ 20 Hz. ออกมาเป็นพัลส์ที่มีขนาด 5 โวลต์ ส่งต่อไปยังบัฟเฟอร์ IC#74244 เพื่อปรับระดับสัญญาณให้ความเที่ยงตรง โดยเทียบกับวงจรโมโนสเตเบิลที่มีความถี่ 20 Hz. จาก IC#74121 และส่งให้ CPU ผ่านอินพุทพอร์ทของ 8255 ดังวงจรที่แสดงไว้ในรูปที่ 7



รูปที่ 9 แสดงสัญญาณที่วัดได้จากเครื่อง Radio Test Set



รูปที่ 10 แสดงเครื่องต้นแบบของโทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอดที่ฟการ์ด

สาขาวิศวกรรมศาสตร์

สรุป

จากการทดลอง โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอดทีฟการ์ดสามารถแก้ปัญหาที่เกิดจากการใช้โทรศัพท์ ภายใต้ระบบเครื่องชุมสายปลายทางอัตโนมัติในกรณีที่ผู้ใช้ไม่ได้อยู่ประจำที่เครื่องโทรศัพท์ปลายทาง ซึ่งอาจทำให้พลาดการติดต่อสื่อสารทางโทรศัพท์ หากแต่โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอดทีฟการ์ดจะสามารถค้นหาตำแหน่งของผู้ใช้ได้โดยอัตโนมัติเมื่อผู้ใช้เดินไปอยู่ ณ จุดอื่นๆ ภายในอาคารโดยอาศัยการส่งสัญญาณจากแอดทีฟการ์ด ทำให้ผู้ใช้สามารถใช้โทรศัพท์ได้ทุกบริเวณภายในอาคารไม่ว่าจะเป็นการรับสายเรียกหรือการโทรเรียกผู้อื่น

เอกสารอ้างอิง

- พิเชษฐ์ ม่วงนวล สุพจน์ องค์กรณะคมกุล ถวิล พึ่งมา และ มนูญ สุขเกษม "อิเล็กทรอนิกส์โอเปอร์เรเตอร์สำหรับชุมสายปลายทางอัตโนมัติ" การประชุมทางวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 17 พ.ศ. 2537
- ณัฐกมล นาเมือง พิเชษฐ์ ม่วงนวล ถวิล พึ่งมา และ มนูญ สุขเกษม "การพัฒนาเครื่องโทรศัพท์ต่อตรงโดยไม่ผ่านโอเปอร์เรเตอร์" การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 18 พ.ศ. 2538
- J.L. Fike and G.E.Friend, "Understanding Telephone Electronic" HOWARD W. SAMS & COMPANY, 1989.
- รศ.ถวิล พึ่งมา, "การออกแบบวงจรทางโทรคมนาคม", ตำราชุดคณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าลาดกระบัง, พ.ศ. 2535

ประวัติผู้เขียน

ชื่อผู้เขียน	นายบุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ Mr.Boonyarit Pongprasert
การศึกษา	อุตสาหกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาเทคโนโลยีโทรคมนาคม สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ประวัติการทำงาน	บริษัท โบแม็ก อุตสาหกรรม จำกัด ออกแบบและติดตั้งเครื่องตรวจจับ (Monitoring Machine) การทำงาน ของเครื่องจักรภายในโรงงานอุตสาหกรรม ควบคุมด้วยไมโครคอน โทรลเลอร์ บริษัท เอลต้าอิเล็กทรอนิกส์ จำกัด (มหาชน) SENIOR ENGINEER บริษัท อัลคาเทลเทเลคอม (ประเทศไทย) จำกัด PROJECT ENGINEER บริษัท อัลคาเทลเทเลคอม (ประเทศไทย) จำกัด SWITCHING TEST ENGINEER บริษัท ทอมสันเทเลวิชั่น (ประเทศไทย) จำกัด TEST ENGINEER

ผลงานวิจัยและบทความที่ได้รับการตีพิมพ์

1. **Boonyarit Pongprasert, Manoon Sukkasem and Tawil Paungma** “1.9 GHz. Indoor Model Prediction for Personal Communication Telephone (PCT) System,” TJMW '99, September 21-22, 1999, Pattaya, Thailand.
2. **บุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ มนูญ สุขเกษม และ ถวิล พึ่งมา** “โทรศัพท์เข้าถึงข้อมูลจากแอททิฟการ์ด” การประชุมวิชาการของมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ครั้งที่ 39 5-7 กุมภาพันธ์ 2544
3. **วรวิทย์ อ่องวงษ์วัฒนา บุญฤทธิ์ พงษ์ประเสริฐ ถวิล พึ่งมา** “การแฮนด์ออฟแบบนิวโรลเน็ตเวิร์คโดยใช้ความแรงสัญญาณที่รับได้และความหนาแน่นของปริมาณทราฟฟิก” การประชุมทางวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 25 มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์ 21-22 กันยายน 2545 หาดใหญ่ จ.สงขลา