



บทที่ 5

### ผลการทดสอบการทำงานของระบบ

การทดสอบการทำงานของระบบเปลี่ยนไมโครคอมพิวเตอร์ชนิด 8 บิท ให้เป็นอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์ แบ่งออกเป็นสองส่วนคือ

- ก. การทดสอบการรับสัญญาณข้อมูลของไมโครคอมพิวเตอร์
- ข. การทดสอบโปรแกรมควบคุมระบบการทำงาน

#### 5.1 การทดสอบการรับสัญญาณข้อมูลของไมโครคอมพิวเตอร์

##### 5.1.1 อุปกรณ์ที่ใช้ในการทดสอบ

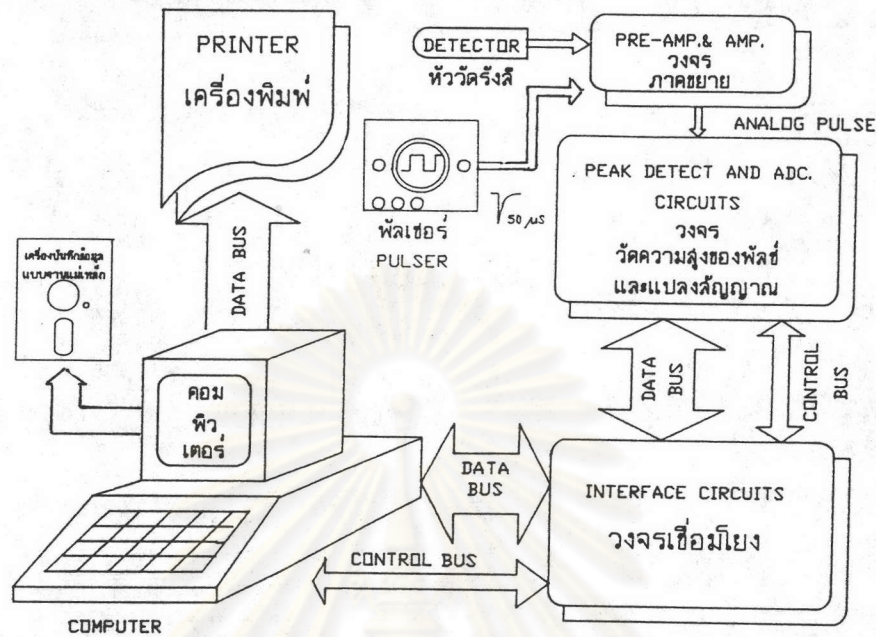
อุปกรณ์ทดสอบการทำงานของระบบเปลี่ยน ไมโครคอมพิวเตอร์ให้เป็นอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์ ประกอบด้วย

- ก) ไมโครคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลชนิด 8 บิทของแอปเปิล
- ข) เครื่องบันทึกข้อมูลแบบจานแม่เหล็ก
- ค) เครื่องพิมพ์ข้อมูล
- ง) แผ่นวงจรเชื่อมโยงสัญญาณ
- จ) แผ่นวงจรแปลงรหัสสัญญาณ
- ฉ) เครื่องอ่านรูปสัญญาณ แบบ 4 ช่องวัด (Oscilloscope) ของ TEKTRONIX รุ่น 2465A
- ช) เครื่องกำเนิดรูปสัญญาณ (Function Generator) ของ INTERSTATE รุ่น F6504
- ซ) แหล่งจ่ายศักดาไฟฟ้า (Power Supply)
- ฅ) พัลส์เซอร์ (Pulser)
- ญ) อุปกรณ์ แผ่นทดลอง และสายต่อเชื่อมสัญญาณ

##### 5.1.2 การจัดอุปกรณ์เพื่อทดสอบการทำงานของระบบ

รูป 5.1 แสดงการจัดอุปกรณ์เพื่อเปลี่ยนไมโครคอมพิวเตอร์ชนิด 8 บิท ให้เป็นอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์ และการจัดอุปกรณ์วัดสัญญาณ

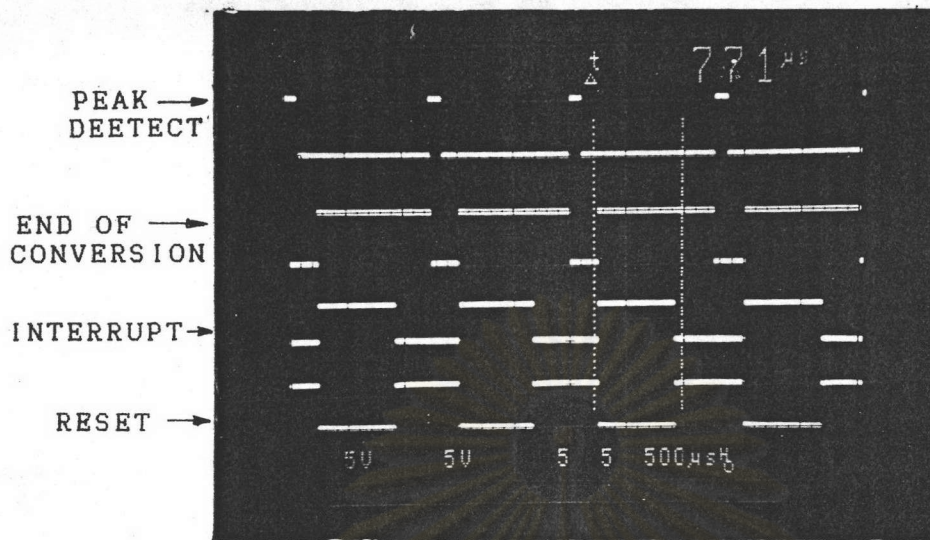
ไฟฟ้าเพื่อทดสอบรูปสัญญาณที่ควบคุมการทำงานของระบบตามโปรแกรมที่สร้างขึ้น



รูป 5.1 แผนภาพการจัดอุปกรณ์เพื่อทดสอบการทำงานของระบบ

### 5.1.3 ผลการทดสอบค่าเวลาของการทำงานตามโปรแกรมน้อย

การควบคุมช่วงเวลาการรับและส่งสัญญาณระหว่างไมโครคอมพิวเตอร์ และวงจรมีโยงที่สำคัญ คือ ขั้นตอนการทำงานตามโปรแกรมน้อย "INTERRUPT" การรับข้อมูลในรูปพัลส์ เริ่มจากวงจรแปลงรหัสสัญญาณสิ้นสุดการแปลงรหัส จะขอขัดจังหวะผ่านทางขา NMI ไมโครคอมพิวเตอร์จะเปลี่ยนมาทำงานตามโปรแกรมรับข้อมูลเข้าสู่รีจิสเตอร์ในไมโครโปรเซสเซอร์ และจัดข้อมูลเข้าสู่แอดเดรสชั่วคราวที่กำหนดไว้ จากนั้นจะทำการตรวจสอบสเกลปริมาณนับสัญญาณและแสดงผลทางจอภาพ เมื่อเสร็จสิ้นขั้นตอนไมโครคอมพิวเตอร์จะส่งสัญญาณรีเซตมาควบคุมวงจรมีโยง ทางขา AO เพื่อให้เริ่มต้นการรับข้อมูลได้ใหม่ การทดสอบลำดับสัญญาณบนแผ่นวงจรมีโยงที่ออกแบบขึ้นทำโดยการป้อนสัญญาณจากพัลส์เซอร์ ความถี่ 500 ครั้งต่อวินาที ความแรงสัญญาณ 2.5 โวลต์ เข้าที่อินพุทของวงจรมแปลงรหัสสัญญาณ รูปสัญญาณทดสอบแสดงในแผนภาพเวลา รูป 5.2



รูป 5.2 แผนภาพเวลาของระบบขณะวัด

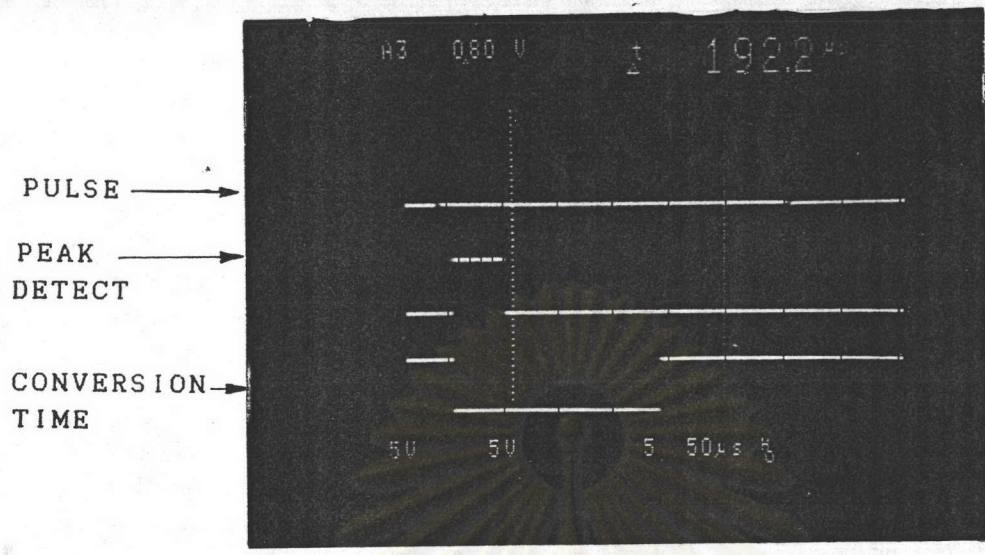
ช่วงเวลาของการทำงานในโปรแกรมย่อยขณะวัด จะมีผลต่อการสูญเสียเวลาในการวัดรังสีนิวเคลียร์ซึ่งเรียกว่า เดดไทม์ (Dead Time) ในระบบวิเคราะห์ความสูงของพัลส์ที่พัฒนาขึ้น ค่าของเดดไทม์หาได้ดังนี้

เดดไทม์ = เวลาในการแปลงรหัส + เวลาในกระบวนการเก็บข้อมูลในไมโครคอมพิวเตอร์

(Dead Time = ADC Conversion Time + Signal Processing Time)

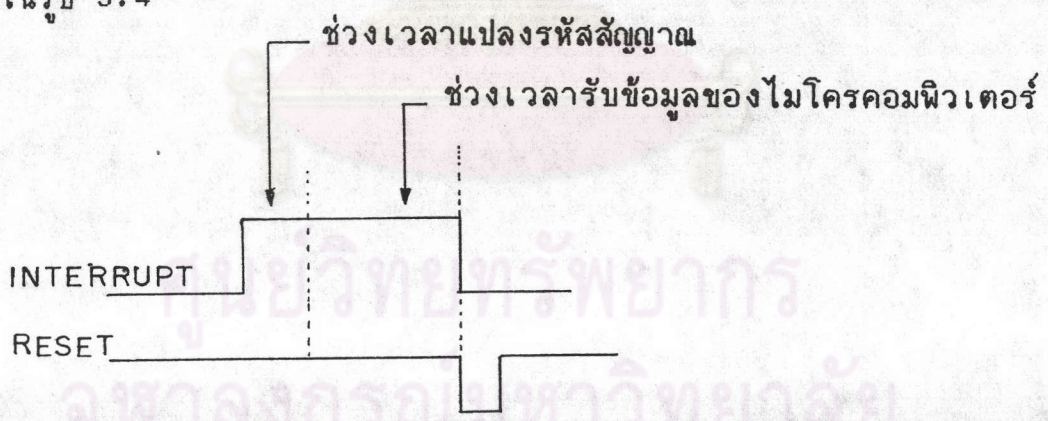
เมื่อป้อนสัญญาณพัลส์ขนาดความสูง 5 โวลต์ ความถี่ 50 ครั้งต่อวินาที เพื่อวัดค่าเวลาในกระบวนการสัญญาณจะให้ผลดังนี้

ก) ผลการวัดค่าเวลาของการเปลี่ยนแปลงรหัสสัญญาณในวงจรแปลงรหัสสัญญาณ ที่ความแรงสัญญาณ 0.5 โวลต์ ถึง 5 โวลต์ จะใช้เวลาสูงสุด 192 ไมโครวินาที ดังแสดงการอ่านรูปสัญญาณ ในรูป 5.3



รูป 5.3 รูปสัญญาณและเวลาที่ใช้ในการแปลงรหัสของ ADC

ข) ผลการวัดค่าเวลาของขั้นตอนกระบวนการสัญญาณในโปรแกรมย่อย ที่ความแรงสัญญาณพัลส์ 2.5 โวลท์ จะมีค่า 725 ไมโครวินาที แสดงในรูป 5.4



รูป 5.4 รูปสัญญาณและเวลาในการเก็บข้อมูล

5.1.4 ผลการทดสอบค่าความถี่สูงสุดที่ระบบวิเคราะห์สามารถตอบสนองได้ ขั้นตอนการทดลองหาความสามารถในการรับข้อมูล ที่เวลาจริง เพื่อวิเคราะห์อัตราสูญเสียจำนวนวัดที่ความถี่สูง ทำได้ดังนี้

ก) กำหนดรหัสข้อมูลที่จะส่งให้ไมโครคอมพิวเตอร์ทางบัลข้อมูล

ในการทดลองเลือกช่องวิเคราะห์หมายเลข  $127_{10}$  หรือ  $0111111_2$  หรือ  $7F_{16}$

- ข) ตั้งเวลาวิเคราะห์ในโปรแกรมการวัด 50 วินาที และ 100 วินาที
- ง) แปรเปลี่ยนค่าความถี่ของเครื่องกำเนิดรูปสัญญาณพัลส์ จาก 100 200 300 400 500 600 700 800 900 1000 และ 1100 ครั้งต่อวินาที
- จ) บันทึกผลการอ่านค่าปริมาณนับ และคำนวณการสูญเสียสัญญาณเป็นร้อยละ แสดงในตาราง 5.1

ตาราง 5.1 ผลการวิเคราะห์อัตราสูญเสียปริมาณวิเคราะห์ที่เวลาจริง

ความถี่ของพัลส์ C/S	% การสูญเสียปริมาณนับในช่วงเวลาต่าง ๆ (sec)										
	เวลา 10	เวลา 20	เวลา 30	เวลา 40	เวลา 50	เวลา 60	เวลา 70	เวลา 80	เวลา 90	เวลา 100	เวลา 110
50	11	7	4.8	4.1	2.2	2.4	2.1	1.7	0.9	1.6	1.4
100	8.4	4.2	3.6	3.9	3.2	3.2	2.6	2.3	1.2	1.8	1.6
200	15.9	6.8	4.9	3.2	3.3	3.1	2.6	1.9	1.8	1.9	1.7
300	10.4	8.8	3.5	3.1	3.8	2.1	2.3	2.8	1.9	2	1.8
400	14.4	8.1	5.1	5.3	3.2	2.7	2.3	2.6	1.2	1.5	1.4
500	10.4	9.6	6.9	3.9	3.9	2.7	3.2	3	2.1	1.4	1.2
600	12.6	10.1	5.5	4.3	3.9	3.8	2.7	3.1	1.9	1.9	1.5
700	15.4	10.8	5.8	4.1	4.2	3.8	3.2	3.1	2.4	1.8	1.6
800	10.6	10.4	6.3	3.5	3.1	2.7	3.1	3.1	2.9	1.9	1.8
900	14.6	9.3	5.7	3.9	3	3.2	2.8	2	1.9	1.3	1.2
1000	10.8	8.1	3.6	2.4	2.3	1.8	1.6	1.4	1.2	1.1	1.1
1100	17.3	12.5	11.5	10.4	8.9	7.9	5.5	2.1	1.9	1.3	1.1

จากตาราง 5.1 พบว่าเมื่อความถี่มากกว่า 1000 ครั้งต่อวินาทีสัญญาณจะสูญเสียมากเนื่องจากความถี่เกินขีดความสามารถของวงรอบการทำงานของระบบและการสูญเสียในช่วงนับความถี่ต่ำกว่า 1000 ครั้งต่อวินาทีในช่วงเวลานับน้อยกว่า 50 วินาที จะมีค่าเฉลี่ยร้อยละ 12.17 ส่วนในช่วงเวลานับมากกว่า 100 วินาทีจะมีค่าเฉลี่ยร้อยละ 1.4 การสูญเสียสัญญาณวัดเกิดจากเวลาที่ใช้ในการแสดงผลในโปรแกรม "INTERRUPT" ซึ่งจะทำให้ช่วงเวลานับสูญเสียสัญญาณวัดไป การวิเคราะห์ในช่วงเวลานาน ๆ การทำงานในการเปลี่ยนสเกลจะน้อยลง ทำให้สูญเสียเวลาน้อยกว่า

### 5.1.5 ผลทดสอบความถูกต้องในการรับข้อมูล

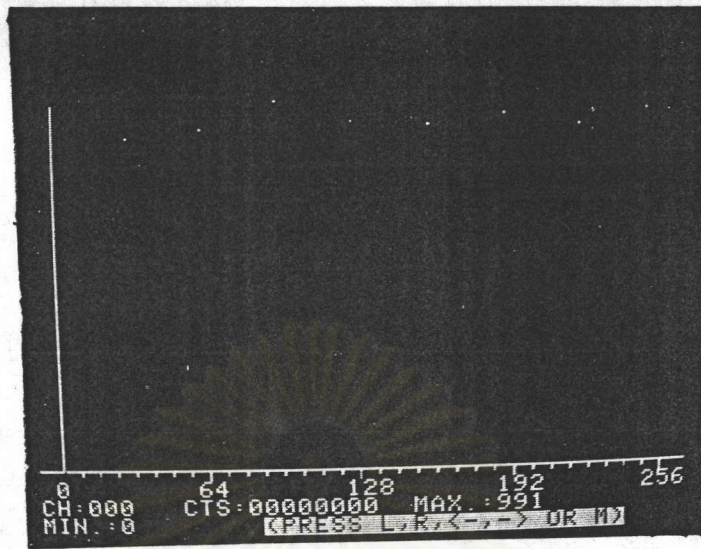
การทดสอบทำได้โดยใช้ความถี่สูงสุดที่ระบบตอบสนองการทำงาน ( 1000 ครั้งต่อวินาที) ซึ่งกำเนิดจากเครื่องกำเนิดสัญญาณ แปรเปลี่ยนรหัสบนบัสข้อมูล และอ่านค่าจากวิเคราะห์พัลซ์บนจอแสดงผล ด้วยขั้นตอนดังนี้

- ก) ตั้งเวลาในโปรแกรมการวัด 10 วินาที
- ข) แปรเปลี่ยนรหัสบนบัสข้อมูลเพื่อสั่งให้ตำแหน่งช่องวัด 32 64 96 128 160 192 224 และ 255 ตามลำดับ
- ค) วิเคราะห์และอ่านผลการวัด บันทึกในตาราง 5.2

ตาราง 5.2 ผลการทดสอบความถูกต้องในการรับข้อมูล

รหัสเลขฐานสอง	รหัสเลขฐานสิบหก	ช่องนับ	ความคลาดเคลื่อน
00100000	\$0020	32	$\pm 0$
01000000	\$0040	64	$\pm 0$
01100000	\$0060	96	$\pm 0$
10000000	\$0080	128	$\pm 0$
10100000	\$00A0	160	$\pm 0$
11000000	\$00C0	192	$\pm 0$
11100000	\$00E0	224	$\pm 0$
11111111	\$00FF	255	$\pm 0$

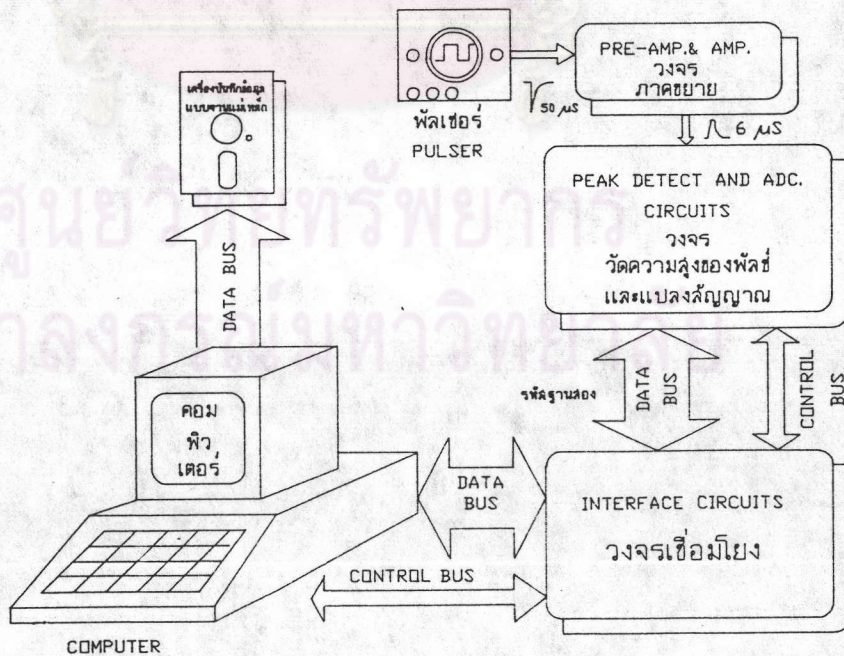
จากตาราง 5.2 แสดงความถูกต้องของการรับข้อมูล เมื่อป้อนรหัสโดยตรงกับบัสข้อมูล จะเห็นว่าไม่มีความคลาดเคลื่อนในการเก็บข้อมูล



รูป 5.5 ผลการรับรหัสข้อมูลโดยตรงทางบัสข้อมูลซึ่งแสดงผลทางจอภาพ

5.1.6 ผลทดสอบการวิเคราะห์ความสูงของพัลส์จากพัลเซอร์

ในการทำงานจริงของระบบจะต้องวิเคราะห์ความสูงของพัลส์ในรูปสัญญาณพัลส์จากวงจรภาคขยายหลัก ซึ่งมีความกว้างของพัลส์ประมาณ 6 ไมโครวินาที เวลาในช่วงพีคจะสั้นมาก การแปลงรหัสสัญญาณจะผิดพลาดมากน้อยเท่าใดนั้นขึ้นกับประสิทธิภาพของแผ่นวงจรแปลงรหัสสัญญาณ สำหรับแผ่นวงจรแปลงรหัสสัญญาณที่สร้างขึ้นนั้นให้ผลการทดสอบดังนี้



รูป 5.6 การต่ออุปกรณ์วัดเพื่อทดสอบความผิดพลาดในการวิเคราะห์ความสูงของพัลส์

### ขั้นตอนการทดสอบ

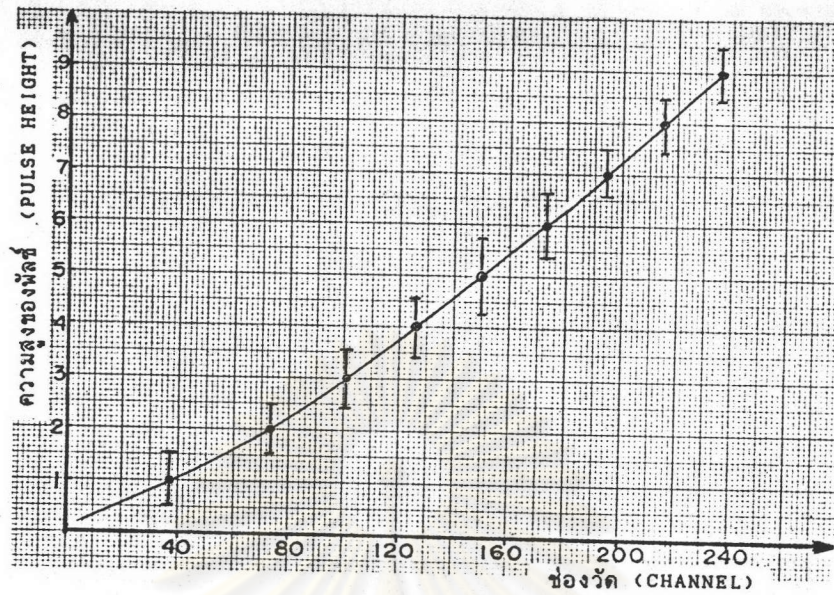
- ก) เชื่อมโยงระบบวัดดังรูป 5.6
- ข) ตั้งเวลาในโปรแกรมการวัด 10 วินาที
- ค) ปรับอัตราขยายของภาคขยายหลัก ให้สัมพันธ์กับสเกลของพัลเซอร์ 0-10 เท่ากับความสูงของพัลซ์ 0-5 โวลท์
- ง) แปรเปลี่ยนความสูงของพัลซ์ จาก 1 2 3 4 5  
6 7 8 9 10 หน่วยของพัลเซอร์
- จ) วิเคราะห์และบันทึกผลการวัด ในตาราง 5.3

ตาราง 5.3 ผลการทดสอบความถูกต้องในการวิเคราะห์ความสูงของพัลซ์จากพัลเซอร์

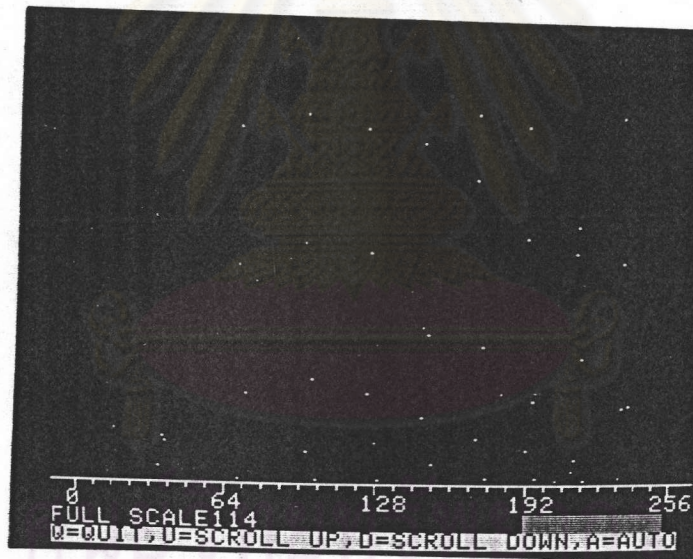
CH	COUNTS	CH	COUNTS	CH	COUNTS	CH	COUNTS	CH	COUNTS	CH	COUNTS
.	.	.	.	.	.	.	.	.	.	.	.
34	0	35	0	36	5	.	.	.	.	.	.
37	83	38	14	39	13	169	0	170	0	171	14
40	0	41	0	42	0	172	94	173	114	174	43
.	.	.	.	.	.	175	2	176	0	177	0
67	0	68	0	69	0	.	.	.	.	.	.
70	1	71	0	72	68	190	0	191	0	192	11
73	110	74	28	75	0	193	76	194	110	195	26
.	.	.	.	.	.	196	2	197	0	198	0
97	0	98	0	99	10	.	.	.	.	.	.
100	75	101	114	102	33	.	.	.	.	.	.
103	1	104	0	105	0	211	0	212	4	213	8
.	.	.	.	.	.	214	72	215	80	216	39
124	0	125	28	126	109	217	1	218	0	219	0
127	72	128	13	129	1	.	.	.	.	.	.
130	0	131	0	132	0	232	0	233	2	234	24
.	.	.	.	.	.	235	69	236	113	237	25
145	0	146	0	147	0	238	0	239	0	240	0
148	21	149	49	150	105	.	.	.	.	.	.
151	47	152	6	153	0	.	.	.	.	.	.

ความสูงของพัลซ์	ช่องวัด	ความคลาดเคลื่อน
1	37	$\pm 2$ ช่อง
2	73	$\pm 1$ ช่อง
3	101	$\pm 2$ ช่อง
4	126	$\pm 2$ ช่อง
5	150	$\pm 2$ ช่อง
6	173	$\pm 2$ ช่อง
7	194	$\pm 2$ ช่อง
8	215	$\pm 3$ ช่อง
9	236	$\pm 3$ ช่อง





รูป 5.7 เส้นกราฟแสดงความเป็นเชิงเส้นของวงจรแปลงรหัสสัญญาณ



รูป 5.8 ผลการวิเคราะห์ความสูงของพัลส์ซึ่งกำเนิดจากพัลเซอร์

จากผลการวัดในตาราง 5.3 เป็นการรับข้อมูลทางบิตข้อมูลโดยผ่านแผ่นวงจรเชื่อมโยง รหัสเลขฐานสองถูกเปลี่ยนจากความสูงของพัลส์ด้วยวงจรแปลงรหัสสัญญาณ ชนิดซีเค.เอสซีพีแอมพรอกซิเมชันที่สร้างขึ้น ความคลาดเคลื่อนเกิดขึ้น  $\pm 2$  ช่องวัด ความเป็นเชิงเส้นของวงจรแปลงรหัสสัญญาณ แสดงในรูป 5.7



## 5.2 การทดสอบโปรแกรมควบคุมการทำงาน

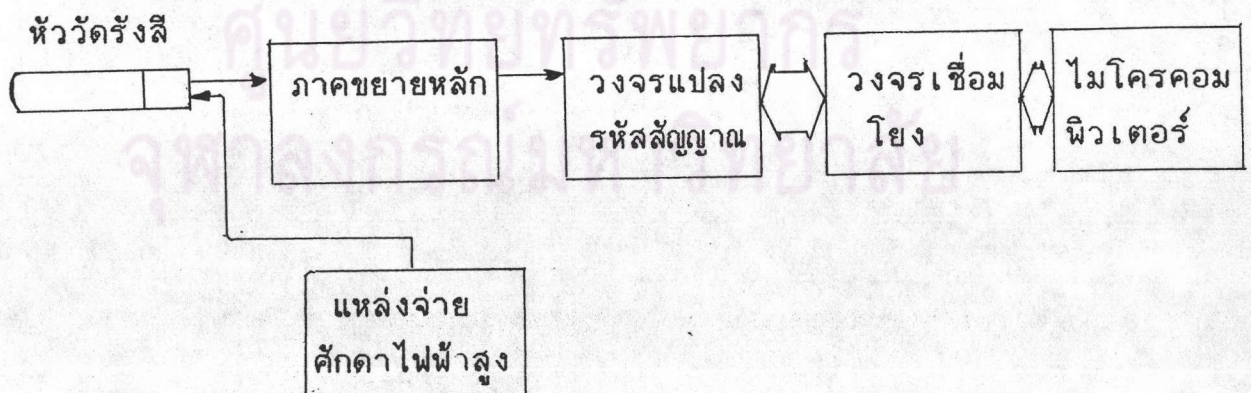
### 5.2.1 อุปกรณ์ที่ใช้ในการทดสอบ

อุปกรณ์ที่ใช้สำหรับทดสอบการทำงานของโปรแกรมควบคุมระบบการเปลี่ยนไมโครคอมพิวเตอร์ให้เป็นอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์ ในระบบวัดนิวเคลียร์ ประกอบด้วย

- ก) หัววัดรังสีชนิดผลึกโซเดียมไอโอไดต์ ขนาด 2"x2" พร้อมด้วยภาคขยายส่วนหน้าของ ORTEC รุ่น 905-3/276
- ข) แหล่งจ่ายคิกตาไฟฟ้าสูง (High Voltage) ของ ORTEC รุ่น 456
- ค) ภาคขยายหลักของ ORTEC รุ่น 575A
- ง) ต้นกำเนิดรังสีแกมมา ไอโซโทป ซีเซียม-137 และ โคบอลต์-60 ความแรง  $3.7 \times 10^4$  เบคเคอเรล ( 1 ไมโครคูรี )
- จ) ไมโครคอมพิวเตอร์ชนิด 8 บิต
- ฉ) เครื่องบันทึกข้อมูลแบบจานแม่เหล็ก
- ช) เครื่องพิมพ์ข้อมูล

### 5.2.2 การจัดอุปกรณ์เพื่อวิเคราะห์พลังงานของรังสีนิวเคลียร์

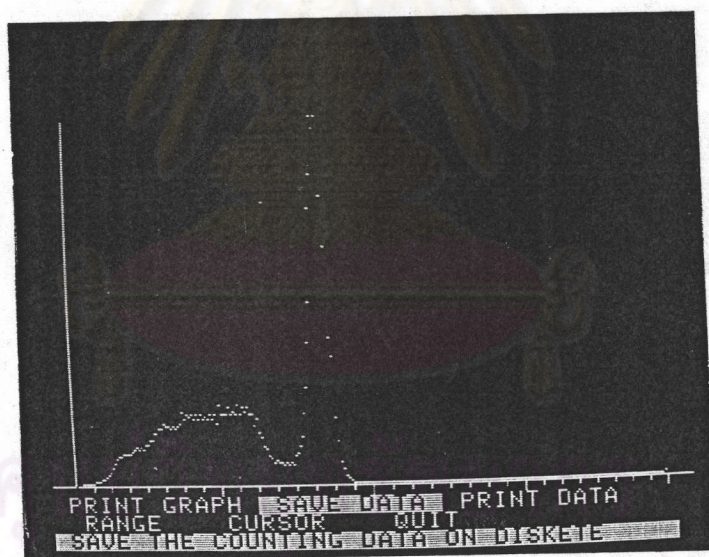
รูป 5.9 เป็นการเชื่อมโยงอุปกรณ์วัดนิวเคลียร์ กับระบบวิเคราะห์ความสูงของพัลส์ที่พัฒนาขึ้น



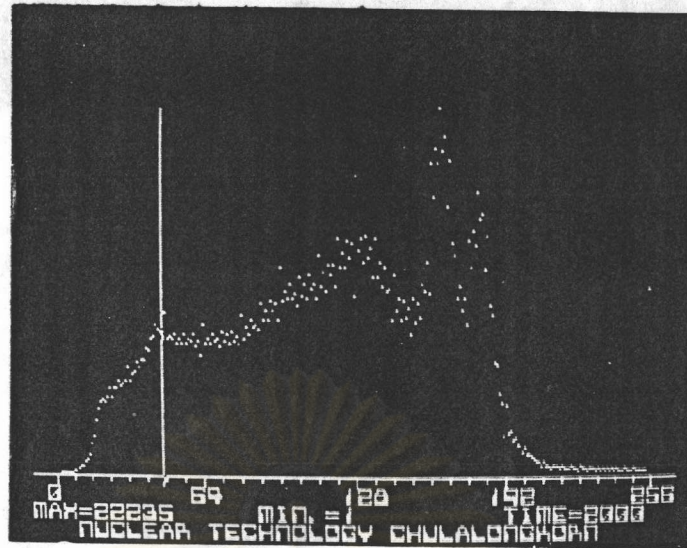
รูป 5.9 แผนภาพการเชื่อมโยงอุปกรณ์วิเคราะห์พลังงานรังสีนิวเคลียร์

การทดสอบการรับข้อมูลรหัส จากระบบวัดนิวเคลียร์ ซึ่งมีความสูงของพัลส์แบบสุ่มจากหัววัดรังสี เพื่อทดสอบความสามารถในการวิเคราะห์ความสูงของพัลส์ในระดับต่าง ๆ มีขั้นตอนดังนี้

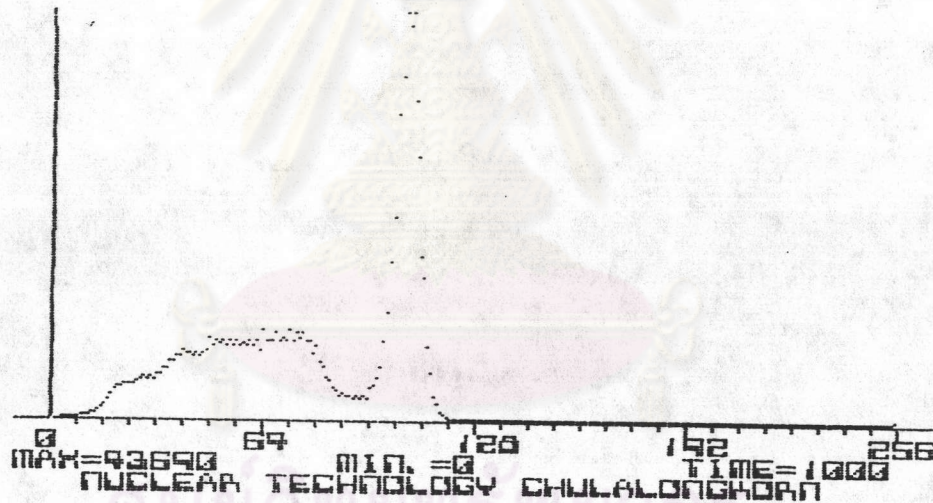
- ก) เชื่อมโยงอุปกรณ์วัดตั้งแสดงในรูป 5.9
- ข) ปรับศักดาไฟฟ้าสูง และอัตราขยายของภาคขยายหลัก ให้ความสูงของพัลส์ที่พลังงาน 662 กิโลอิเล็กตรอนโวลต์ (Kiloelectron Volt) เท่ากับ 2.5 โวลต์ โดยใช้ ต้นกำเนิดรังสีไอโซโทป ซีเซียม-137
- ค) ตั้งเวลาวัด 100 วินาที
- ง) วิเคราะห์ระดับพลังงานและบันทึกผลจากจอแสดงผลบนเครื่องพิมพ์
- จ) ผลทดสอบการวัดสเปกตรัมของไอโซโทป ซีเซียม-137 และ โคบอลต์-60 แสดงในรูป 5.10 และ 5.11 ตามลำดับ



รูป 5.10 สเปกตรัมของไอโซโทปซีเซียม-137 ที่วิเคราะห์ด้วยอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์ที่พัฒนาขึ้น



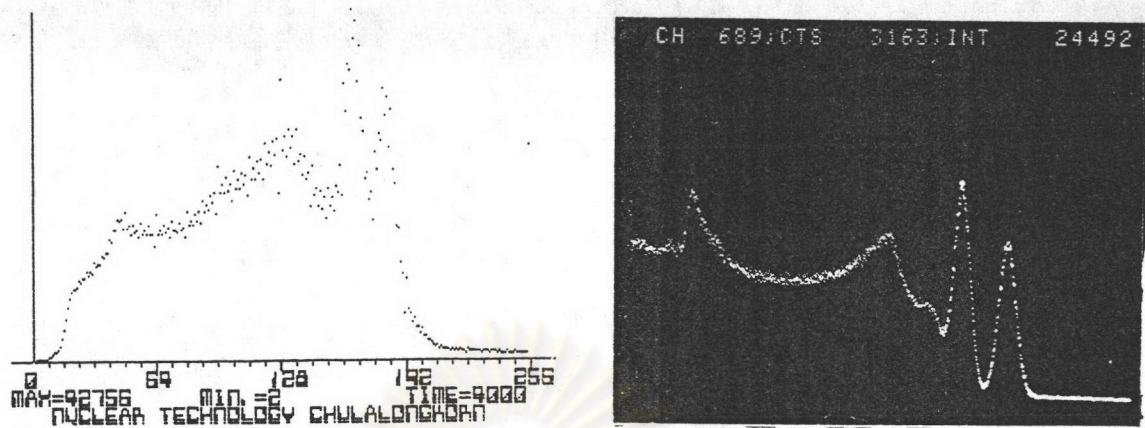
รูป 5.11 สเปกตรัมของไอโซโทปโคบอลต์-60 ที่วิเคราะห์ด้วยอุปกรณ์วิเคราะห์  
ความสูงของพัลส์ที่พัฒนาขึ้น



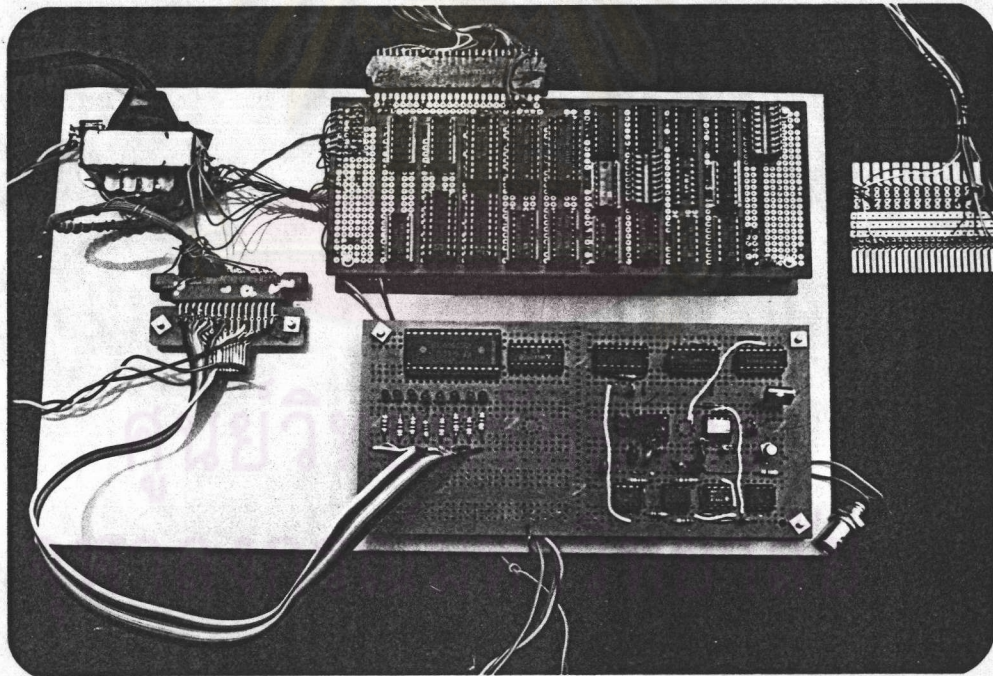
รูป 5.12 สเปกตรัมของไอโซโทป ซีเซียม-137 จากเครื่องพิมพ์

CH	COUNTS	CH	COUNTS	CH	COUNTS
67	1461	68	1395	69	1354
70	1377	71	1292	72	1426
73	1449	74	1780	75	2128
76	3258	77	4748	78	7025
79	9558	80	12903	81	14313
82	14827	83	12345	84	9725
85	5541	86	3081	87	1351
88	659	89	290	90	170
91	127	92	155	93	114
94	98	95	103	96	122

รูป 5.13 รายงานผลการวัดในแต่ละช่องวัดทางเครื่องพิมพ์



รูป 5.14 เปรียบเทียบผลวิเคราะห์ระดับพลังงานของไอโซโทป โคบอลต์-60 ด้วยเครื่อง MCA ของ TRACOR NORTERN รุ่น TN-1705 และระบบวิเคราะห์ความสูงของพัลส์ที่พัฒนาขึ้น



รูป 5.15 แผ่นวงจรเชื่อมโยงและแผ่นวงจรแปลงรหัสสัญญาณ



รูป 5.16 ชุดอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์แบบหลายช่องโดยใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ชนิด 8 บิต ของแอปเปิล

### 5.3 ลักษณะเฉพาะของอุปกรณ์วิเคราะห์ความสูงของพัลส์

#### 5.3.1 ลักษณะเฉพาะทางฮาร์ดแวร์

การทำงาน	ควบคุมด้วยซอฟต์แวร์ ไมโครคอมพิวเตอร์ทำงานด้วยความถี่ 1.023 ล้านเฮิรท์
ขนาดหน่วยความจำ	256 ช่องวัด
ความจุ	$256^1 + 256^2 + 256^3 + 256^4$ จำนวนนับต่อช่อง
การเก็บข้อมูล	วิเคราะห์ความสูงของพัลส์ในแบบบวกเพิ่ม
การตั้งเวลา	ฐานเวลาความถี่ 50 เฮิรท์ สามารถตั้งเวลาจาก 0.1-65535 วินาที
การรับข้อมูล	รับทางบัลข้อมูล 8 บิต สามารถรับได้ทั้งวงจรเปลี่ยนรหัสสัญญาณแบบ

การแสดงผล	Wilkinson และ Successive Approximation
การบันทึกผลภายนอก	แสดงทางจอภาพ มีรายละเอียด 1 ใน 256 ส่วนโดยสเกลจำนวนนับ เปลี่ยนจาก 159 ถึงค่าความจุสูงสุด ในแบบเชิงเส้น (Binary Increment)
แหล่งจ่ายไฟฟ้า	ใช้ได้กับเครื่องพิมพ์ เครื่องบันทึกข้อมูลแบบจานแม่เหล็ก ใช้กับไฟฟ้า 220 โวลต์ 50 ครั้งต่อวินาที
5.3.2 ลักษณะเฉพาะทางซอฟต์แวร์ สเกลของสเปคตรัม	สามารถคำนวณค่าสเกลเต็ม (Full Scale) โดยคำนวณจากค่านับสูงสุด และต่ำสุดของข้อมูลค่านับทั้งหมด 255 ช่องวัด
การพิมพ์สเปคตรัม	สามารถเลือกค่าสเกลเต็มโดยการใส่ข้อมูลให้แก่ไมโครคอมพิวเตอร์ สามารถเลือกพิมพ์รูปใหญ่ เล็กหรือพิมพ์กลับสีขาวยกดำ (Inverse)
การเลื่อนเคอร์เซอร์	สามารถเลื่อนไปทางซ้าย หรือขวา และ ซ้ำหรือเร็ว