

### บทสรุปและข้อเสนอแนะ

#### สรุปผลการทำวิทยานิพนธ์

อินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ที่ได้ออกแบบมานี้ ใช้เป็นเครื่องมือสำหรับการพัฒนาระบบที่ใช้ในครุโปรเซลเซอร์เบอร์ Z-80 และ 8085 เครื่องมือนี้จะต่อแทนที่ไมโครโปรเซลเซอร์ในระบบที่กำลังพัฒนา โดยจะใช้งานร่วมกับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ IBM PC ซึ่งติดต่อผ่านทางพอร์ต RS-232C ผู้ใช้สามารถใช้อินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ในการพัฒนาระบบได้ในหลายๆ ขั้นตอน ของการพัฒนา คือ ตั้งแต่การออกแบบพัฒนาโปรแกรมในแพลทฟอร์มมีอาร์ดแวร์ของระบบที่จะพัฒนาเลย อินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์มีหน่วยความจำภายในสำหรับผู้ใช้งานตัด 64 กิโลไบต์ กำหนดให้เป็นรอมหรือDRAMได้ จนถึงขั้นตอนที่มีการออกแบบสร้างอาร์ดแวร์แล้วก็สามารถใช้อินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ในการตรวจหาจุดบกพร่องของวงจรได้อีก และที่สำคัญคือสามารถติดตามและควบคุมการทำงานของโปรแกรมบนอาร์ดแวร์ที่ต้องการพัฒนาได้อย่างใกล้ชิด โดยการกำหนดให้ทำงานที่ล็อกคำสั่ง การกำหนดจุดหยุดการทำงาน การติดตามการทำงานในเวลาจริง การคุ้มครองข้อมูลและค่าตัวแปรต่างๆ ของโปรแกรม การเรียกดูค่าที่พอร์ต ตลอดจนการแปลงข้อมูลในหน่วยความจำเป็นภาษาแอสเซมบลีเพื่อสอดคล้องในการทำความเข้าใจโปรแกรม รูปแบบการติดต่อกับผู้ใช้ เป็นคำสั่งที่คล้ายกับคำสั่งในโปรแกรม debug.com ใน PC DOS ซึ่งผู้ใช้ส่วนใหญ่คุ้นเคยจึงใช้งานได้ง่าย

การควบคุมไมโครโปรเซลเซอร์ใช้หลักการควบคุมการทำงานด้วยลักษณะ WAIT จึงทำงานที่ล็อกเมฆขึ้นไว้เดิมได้ มีประโยชน์มากในการทดสอบอาร์ดแวร์รวมทั้งการศึกษาการทำงานของไมโครโปรเซลเซอร์ แต่มีข้อจำกัดที่ไม่สามารถใช้กับระบบใดนามิกแรมของไมโครโปรเซลเซอร์ Z-80 ได้

อินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ที่สร้างขึ้นนี้ นับว่าเป็นอุปกรณ์ที่มีประโยชน์มากทั้งกับผู้ที่เพิ่งเริ่มเรียนรู้ระบบในไมโครโปรเซลเซอร์ และผู้ที่ออกแบบสร้างระบบในไมโครโปรเซลเซอร์

### ข้อเสนอแนะ

1. ในด้านรูปแบบการติดต่อกับผู้ใช้ สามารถพัฒนาโปรแกรมส่วนที่อยู่บนเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ให้ใช้งานแบบเป็นช่องหน้าต่าง (window) และมีเมนู (menu) เลือกคำสั่ง โดยการติดต่อกับอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ใช้วิธีจัดการส่งรับข้อมูล เป็นกลุ่มที่มีการตรวจสอบข้อผิดพลาดที่ดี และมีโปรแกรมจัดการข้อมูลอยู่ทั้งด้านอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์และด้านเครื่องคอมพิวเตอร์ ซึ่งจะแสดงผลออกมากในรูปแบบต่างๆ กันได้ตามความต้องการ ผู้เขียนได้ให้รายละเอียดของการติดต่อระหว่างโปรแกรมบนเครื่องอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์กับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ไว้แล้วในวิทยานิพนธ์นี้ โดยด้านอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์รับคำสั่งจากเครื่องคอมพิวเตอร์ คำสั่งที่ใช้จะมีพารามิเตอร์อยู่ในรูปแบบ Intel hex จึงมีการตรวจสอบความผิดพลาดของการส่งรับข้อมูลได้ดี ผู้พัฒนาโปรแกรมสามารถเขียนโปรแกรมให้ล้มพังทั้งรูปแบบข้อมูลที่เตรียมไว้ในโปรแกรมบนอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ และควรออกแบบโปรแกรมให้ใช้งานได้กว้างกว่าการใช้กับอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์รุ่นนี้เท่านั้น

2. การตรวจสอบการเริ่มต้นคำสั่งของไมโครโปรเซสเซอร์ Z-80 ที่ได้อธิบายในวิทยานิพนธ์เล่มนี้ เป็นหลักการที่ไม่เกี่ยวกับ WAIT ในส่วนนี้จึงเป็นอีกแนวทางหนึ่งในการนำไปใช้ออกแบบอินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์สำหรับ Z-80 หรือไมโครโปรเซสเซอร์เบอร์อื่นได้ รวมทั้งการออกแบบคอมพิวเตอร์แผ่นพิมพ์เดียวโดยไม่ใช้อาร์คแวร์อินเตอร์รันท์ อาจมีผลให้ได้คอมพิวเตอร์แผ่นพิมพ์เดียวที่มีความสามารถสูงขึ้น หรือได้อินเซอร์กิตอิมุเลเตอร์ที่มีขนาดเล็กและราคาถูกกว่าที่เสนอในวิทยานิพนธ์นี้

3. การควบคุมไมโครโปรเซสเซอร์ด้วยลัญญาณ WAIT ที่ได้อธิบายมาแล้ว เมื่อนำมาใช้ร่วมกับรอมอิมุเลเตอร์ในการหยุดไมโครโปรเซสเซอร์จะทำให้ได้รอมอิมุเลเตอร์ที่สามารถแก้ไขข้อผิดพลาดของระบบในไมโครโปรเซสเซอร์เบอร์ต่างๆ ได้ เป็นการพัฒนาเครื่องมือนี้จากเดิมที่มีความสามารถเพียงรับโปรแกรมภาษาเครื่องมาเก็บไว้ให้อาร์คแวร์ทำงานร่วมกับซอฟต์แวร์ โดยตรวจสอบหรือควบคุมไม่ได้ คาดว่ารอมอิมุเลเตอร์จะได้รับความนิยมในการพัฒนาระบบในไมโครโปรเซสเซอร์มากขึ้น เพราะสามารถใช้กับการพัฒนาระบบในไมโครโปรเซสเซอร์ได้หลายเบอร์



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย