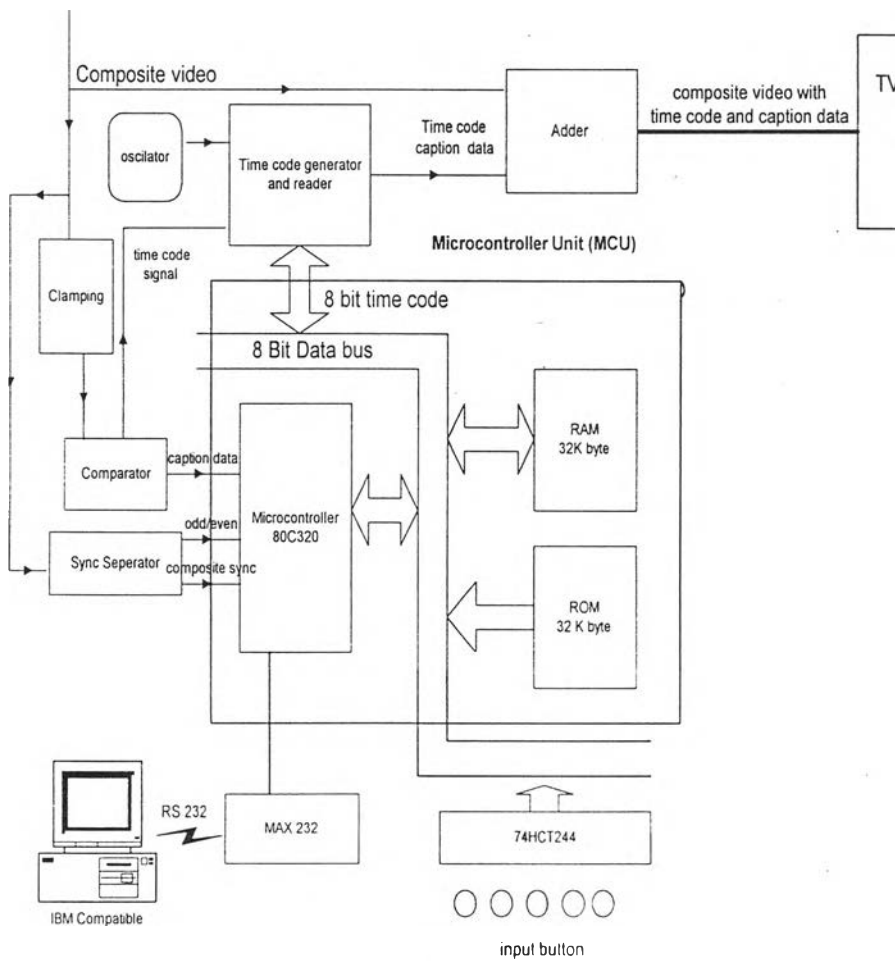


บทที่ 3

ส่วนประกอบของเครื่องเข้ารหัสคำบรรยายภาพแบบซ่อนได้

เครื่องเข้ารหัสคำบรรยายภาพแบบซ่อนได้ มีรายละเอียด ดังรูปที่ 3.1 โดยประกอบด้วยวงจรหลักๆ 2 ส่วน คือ ส่วนวงจรเชิงอุปมาน และ ส่วนวงจรเชิงเลข โดยวงจรเชิงอุปมานจะทำหน้าที่เชื่อมต่อกับ สัญญาณภาพโทรทัศน์ กับวงจรเชิงเลข โดยแปลงข้อมูลใน สัญญาณภาพโทรทัศน์ มาเป็นสัญญาณเชิงเลข เพื่อให้วงจรเชิงเลขนำข้อมูลไปประมวลผลต่อไป หรือรับข้อมูลในรูปแบบสัญญาณเชิงเลข แล้วนำไปแปลงระดับแรงดันให้สามารถแทรกลงในสัญญาณภาพโทรทัศน์ ได้



รูปที่ 3.1 ส่วนประกอบของเครื่องเข้ารหัสคำบรรยายภาพแบบซ่อนได้

ส่วนวงจรเชิงเลขจะทำหน้าที่ประมวลผล สัญญาณซิงค์ เพื่อให้จังหวะในการ อ่านหรือ แทรก ข้อมูลต่างๆ ลงใน สัญญาณภาพโทรทัศน์ ในบทนี้จะนำเสนอรายละเอียดของส่วนวงจรเชิง อุปมาน และ ส่วนวงจรเลข

3.1 ส่วนวงจรเชิงอุปมาน

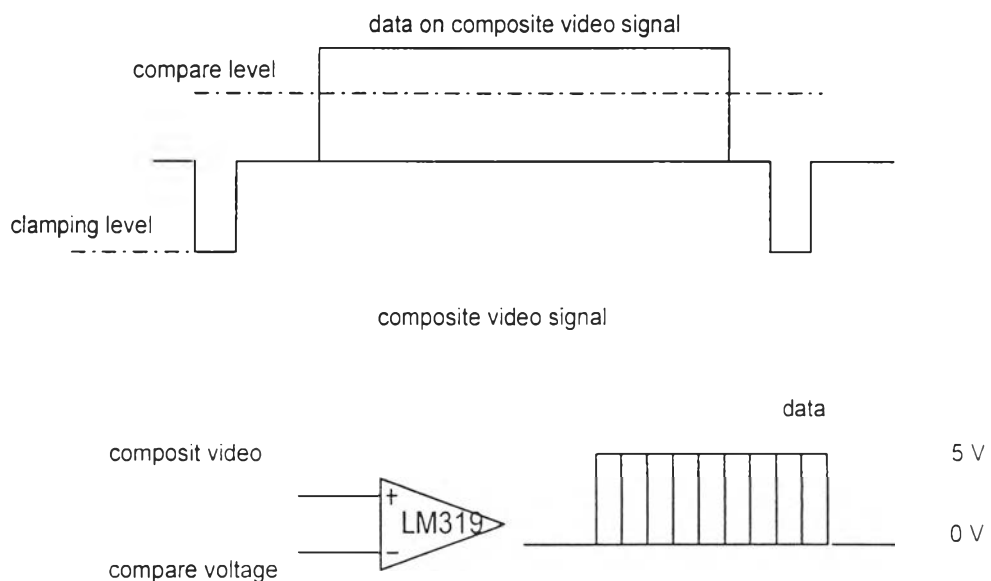
ส่วนวงจรเชิงอุปมานประกอบด้วย

1. วงจรตรึงระดับแรงดันไฟตรงยอดซิงค์แนวนอน
2. วงจรแยกซิงค์
3. วงจรรวมสัญญาณเชิงเลขเข้ากับสัญญาณภาพโทรทัศน์
4. วงจรเปรียบเทียบ

ซึ่งวงจรส่วนต่างๆมีรายละเอียด ดังนี้

3.1.1 วงจรตรึงระดับแรงดันไฟตรงยอดซิงค์แนวนอน

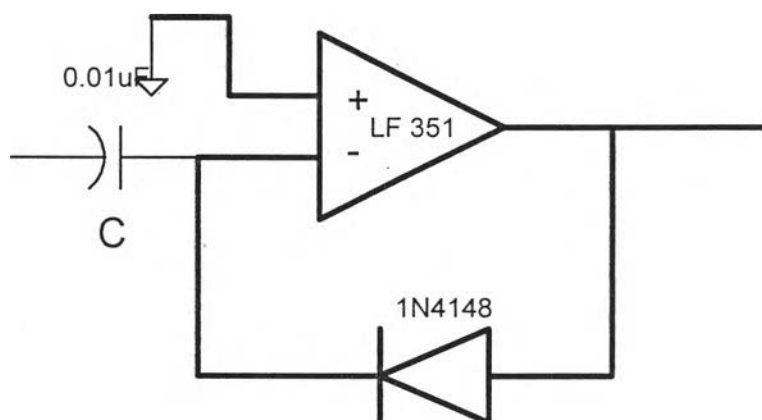
ในการแยกข้อมูลคำบรรยายภาพ หรือ รหัสเวลา ออกจากสัญญาณภาพโทรทัศน์ เพื่อนำไปประมวลผลนั้น เราใช้วงจรเปรียบเทียบแรงดัน เปลี่ยนสัญญาณข้อมูลในสัญญาณ ภาพโทรทัศน์ ให้เป็น สัญญาณเชิงเลข ซึ่งมีแรงดัน 0 กับ 5 โวลต์ เพื่อให้วงจรเชิงเลขนำไป ประมวลผล



รูปที่ 3.2 ระดับแรงดันที่ใช้เปรียบเทียบเพื่อแยกข้อมูล ออกจากสัญญาณโทรทัศน์

ดังนั้น แรงดันไฟตรงที่เรานำมาใช้เปรียบเทียบ จะต้องมามีค่าอยู่ระหว่าง ระดับแรงดันที่แสดงบิต 0 กับ ระดับแรงดันที่แสดงบิต 1 ดังรูปที่ 3.2

เนื่องจากแรงดันไฟตรงของสัญญาณภาพโทรทัศน์ มีค่าไม่คงที่ ขึ้นอยู่กับภาพที่ปรากฏในขณะนั้นๆ เราจึงไม่สามารถกำหนดระดับแรงดันไฟตรงที่จะนำมาเปรียบเทียบได้ ดังนั้น จะต้องทำการตรึงระดับแรงดันส่วนใดส่วนหนึ่งของสัญญาณภาพโทรทัศน์ ให้มีค่าคงที่ เพื่อให้แรงดันที่แสดงบิต 0 และ บิต 1 มีค่าคงที่ จึงสามารถกำหนดระดับแรงดันที่ใช้เปรียบเทียบได้ ซึ่งวิธีการที่ง่ายที่สุดคือ การตรึงระดับแรงดันไฟตรงของยอดซิงค์แนวอน การตรึงระดับแรงดันไฟตรงของยอดซิงค์แนวอน ใช้วงจรในรูปที่ 3.3



รูปที่ 3.3 วงจรตรึงระดับแรงดันไฟตรงของยอดซิงค์แนวอน

เมื่อ สัญญาณภาพโทรทัศน์ ผ่านตัวเก็บประจุ แรงดันไฟตรงจะถูกกรองออกไป ดังนั้น ยอดซิงค์แนวอน จะอยู่ต่ำกว่า 0 โวลต์

เมื่อ สัญญาณโทรทัศน์ที่เข้าขาของวงจร เปรียบเทียบมี ระดับต่ำกว่าแรงดัน ที่ขาบวกของวงจรเปรียบเทียบ วงจรเปรียบเทียบจะทำงาน ให้แรงดันออก เป็น 5 โวลต์ แรงดันขาออกของวงจรเปรียบเทียบนี้ จะผ่านไดโอดมาเติมประจุให้กับตัวเก็บประจุ ทำให้ระดับแรงดันของสัญญาณโทรทัศน์มีค่าสูงขึ้น เมื่อสัญญาณที่เข้าขาลบ มีระดับแรงดันสูงกว่า แรงดันที่ขาบวก วงจรเปรียบเทียบจะ ให้แรงดันออก เป็น 0 โวลต์ ดังนั้นเมื่อ สัญญาณอยู่ในภาวะอยู่ตัว แรงดันไฟตรงของยอดซิงค์แนวอน จะถูกตรึงไว้ที่ แรงดันเปรียบเทียบที่ขาบวก

วงจรใช้ ออปแอมป์ LF 351 ทำหน้าที่วงจรเปรียบเทียบ ไดโอด 1N4144 ตัวเก็บประจุขนาด 0.1 μF ใช้แรงดัน 0 โวลต์ป้อนเข้าที่ ขาบวกของวงจรเปรียบเทียบ ดังนั้นระดับแรงดันไฟตรงยอดซิงค์แนวนอน จะถูกตรึงไว้ที่ 0 โวลต์

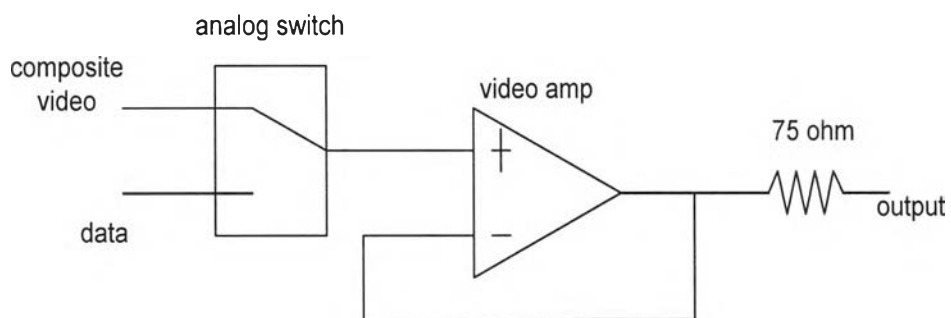
3.1.2 วงจรแยกซิงค์ (sync separator)

ทำหน้าที่ แยกสัญญาณซิงค์ และ สัญญาณฟิลด์คู่ ฟิลด์คี่ ออกจากสัญญาณภาพโทรทัศน์ ส่งให้ไมโครคอนโทรลเลอร์ ใช้วงจรรวม LM1881

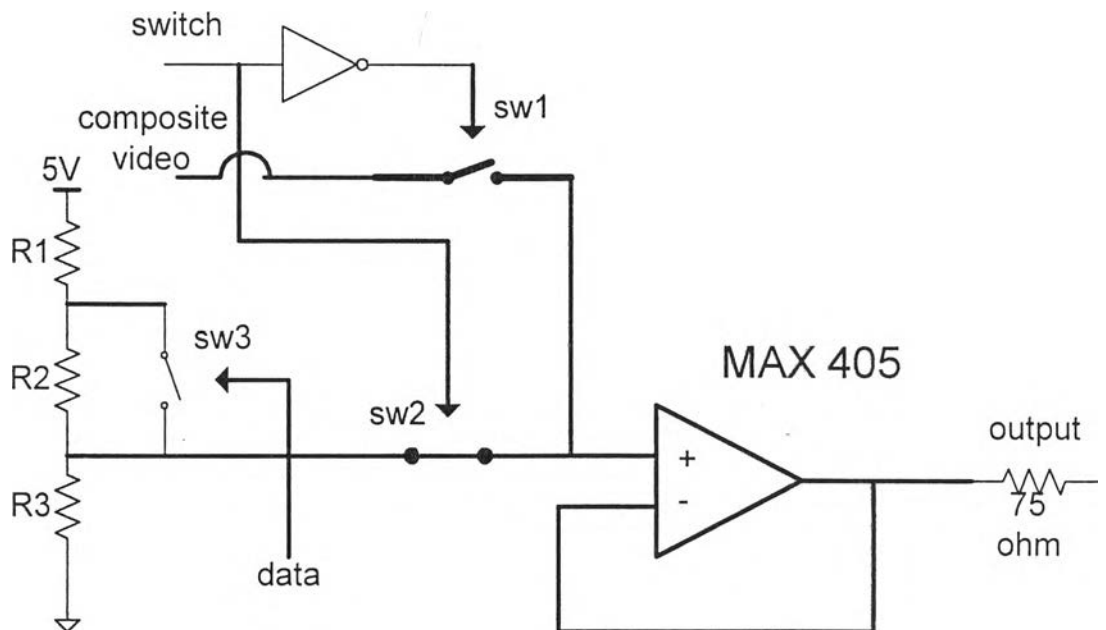
ไมโครคอนโทรลเลอร์ จะรับสัญญาณซิงค์แนวนอน และ สัญญาณฟิลด์คู่ ฟิลด์คี่ ไปเป็นเข้าจังหวะ เพื่ออ่าน หรือ แทรก ข้อมูล รหัสคำบรรยายภาพแบบซ่อนได้ หรือ รหัสเวลา ลงในสัญญาณภาพโทรทัศน์

3.1.3 วงจรรวมสัญญาณ (adder)

วงจรมีหน้าที่ แทรกสัญญาณเชิงเลขที่ได้จากไมโครคอนโทรลเลอร์ หรือ วงจรสร้างรหัสเวลา ลงใน สัญญาณภาพโทรทัศน์ โดยวงจรจะปรับระดับแรงดันสัญญาณเชิงเลข ให้มีขนาดเหมาะสม แล้วแทรกลงใน สัญญาณภาพโทรทัศน์



รูปที่ 3.4 หลักการรวมสัญญาณเชิงเลขเข้ากับสัญญาณภาพโทรทัศน์



รูปที่ 3.5 วงจรรวมสัญญาณเชิงเลขเข้ากับสัญญาณภาพโทรทัศน์

จากรูปที่ 3.4 แสดงหลักการรวมสัญญาณเชิงเลขเข้ากับสัญญาณภาพโทรทัศน์ โดยใช้สวิทช์ ตัดต่อสัญญาณ ปกติ สวิตช์จะต่อกับเส้นสัญญาณภาพโทรทัศน์ แต่เมื่อต้องการแทรกข้อมูลลงในสัญญาณภาพโทรทัศน์ จะให้สวิทช์ต่อทางเส้น data สัญญาณเชิงเลขจะผ่านวงจรรยายออกไปแทนสัญญาณภาพโทรทัศน์ ดังนั้นจึงต้องปรับขนาดสัญญาณเชิงเลขเสียก่อน

รูปที่ 3.5 แสดงรายละเอียดของวงจรรวมสัญญาณเชิงเลขเข้ากับสัญญาณภาพโทรทัศน์ โดยใช้วงจรรวมเบอร์ 74HC4066 Quad-Analog switch เป็นสวิทช์สำหรับตัดต่อสัญญาณ เนื่องจากเราตั้งระดับไฟตรงของยอดซิงค์แน่นอนแล้ว ดังนั้น เราสามารถกำหนดระดับแรงดันไฟตรงที่ใช้แสดงบิต 1 และ บิต 0 ได้ ด้วย ตัวต้านทาน R1 R2 และ R3

เมื่อ สวิทช์ SW3 เปิดวงจร ตัวต้านทาน R2 จะแบ่งแรงดัน ทำให้แรงดันที่ตกคร่อมตัวต้านทาน R3 มีค่าน้อย กว่า เมื่อ สวิทช์ SW3 ปิดวงจร ซึ่งจะลัดวงจรตัวต้านทาน R2 ทำให้แรงดันตกคร่อมตัวต้านทาน R3 มีค่ามากขึ้น ดังนั้น หากเราเลือก ตัวต้านทาน R1 R2 และ R3 ให้มีค่าเหมาะสม

เมื่อ สวิตช์ SW3 เปิดวงจร แรงดันที่ตกคร่อมตัวต้านทาน R3 แสดงบิต 0 และ เมื่อ สวิตช์ SW3 ปิดวงจร แรงดันที่ตกคร่อมตัวต้านทาน R3 แสดงบิต 1 เราเลือกให้ $R1 = 1\text{ K}\Omega$, $R2 = 1.5\text{ K}\Omega$, $R3 = 300\ \Omega$

สวิตช์ SW1 และ สวิตช์ SW2 เป็นตัดต่อสลับกัน เมื่อสวิตช์ ตัวหนึ่งต่อ สวิตช์ อีกตัว จะตัด เมื่อ สวิตช์ SW1 ปิด สวิตช์ SW2 จะเปิด สัญญาณภาพโทรทัศน์ จะผ่านวงจรขยาย สัญญาณภาพโทรทัศน์ ออกไปตามปกติ เมื่อ สวิตช์ SW1 เปิดวงจร สวิตช์ SW2 ปิดวงจร จะเป็นการแทรกบิตข้อมูลลงใน สัญญาณภาพโทรทัศน์ โดยตัดต่อ สวิตช์ SW3 เมื่อ สวิตช์ SW3 เปิดวงจร จะเป็น บิต 0 และ เมื่อ สวิตช์ SW3 ปิดวงจร จะเป็น บิต 1

การแทรกบิตข้อมูล จะใช้วิธีแทนที่ สัญญาณภาพโทรทัศน์ เนื่องจากสัญญาณภาพโทรทัศน์ เดิมอาจมีข้อมูลเดิมอยู่แล้ว ถ้าเราใช้วิธีรวมสัญญาณ จะทำให้เกิดความผิดพลาดได้ เราจึงตัดสัญญาณภาพโทรทัศน์ เดิม ในเส้นที่เราต้องการแทรกออกไป แล้วค่อยใส่ข้อมูลลงไป

3.1.4. วงจรเปรียบเทียบ

วงจรเปรียบเทียบมีหน้าที่ แยกข้อมูลรหัสเวลา หรือ ข้อมูล คำบรรยายภาพ ออกจาก สัญญาณภาพโทรทัศน์ วงจรใช้วงจรรวม LM319 open-collector dual comparator

สาเหตุที่ไม่ใช้ วงจรรวม LM319 มาตรึงระดับแรงดันไฟตรงของยอดซิงค์แวนอน เนื่องจาก วงจรรวม LM319 มีความไวสูง เมื่อ สัญญาณภาพโทรทัศน์ เปลี่ยนแปลงเพียงเล็กน้อย วงจรเปรียบเทียบ จะทำงานทันที ทำให้ เกิดสัญญาณรบกวนในสัญญาณภาพโทรทัศน์ ได้ ดังนั้น จึงต้องเปลี่ยนไปใช้ วงจรรวม LF351 ซึ่งมีความไวต่ำกว่า

3.2 ส่วนวงจรเชิงเลข

ส่วนวงจรเชิงเลข ประกอบด้วย

1. ส่วนไมโครคอนโทรลเลอร์ (microcontroller unit)
2. วงจรสร้างรหัสเวลา
3. วงจรอ่านรหัสเวลา

ซึ่งวงจรส่วนต่างๆมีรายละเอียด ดังนี้

3.2.1 ส่วนไมโครคอนโทรลเลอร์ (microcontroller unit)

ประกอบด้วย ไมโครคอนโทรลเลอร์ ใช้เบอร์ MCS 80C320 , หน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียว (ROM) และ หน่วยความจำเข้าถึงแบบสุ่ม (RAM)

ไมโครคอนโทรลเลอร์ เป็นส่วนประมวลผลหลักของระบบ ทำการติดต่อกับคอมพิวเตอร์ เพื่อ รับหรือส่งข้อมูลคำบรรยายภาพ หรือ รหัสเวลา ทำหน้าที่ประมวลผลสัญญาณซิงค์ (composite sync) โดยตรวจหาตำแหน่งซิงค์แนวตั้ง (vertical sync) จากสัญญาณซิงค์ (composite sync) เมื่อพบแล้วจะเริ่มนับเส้นซิงค์แนวอน เพื่อหาเส้นสำหรับอ่าน หรือ แทรก ข้อมูลคำบรรยายภาพ หรือ รหัสเวลา ใน สัญญาณภาพโทรทัศน์

ไมโครคอนโทรลเลอร์ ทำหน้าที่ได้ 4 โมด คือ

1. แทรกรหัสเวลาลงในสัญญาณภาพโทรทัศน์
2. อ่านรหัสเวลาแล้วนำเวลามาแสดงผลที่จอโทรทัศน์
3. แทรกคำบรรยายภาพแบบซ่อนได้ ลงในสัญญาณภาพโทรทัศน์
4. แยกรหัส คำบรรยายภาพแบบซ่อนได้ ออกจาก สัญญาณภาพโทรทัศน์

MCS 80C320 ซึ่งเป็น ไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล 8051 ที่มีคุณสมบัติพิเศษคือสามารถทำงานที่ความถี่นาฬิกา 25 MHz และลดวงรอบการทำงานจากปกติ 12 clock cycle เหลือเพียง 4 clock cycle

หน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียว (ROM) มีหน้าที่เก็บโปรแกรมสำหรับ ไมโครคอนโทรลเลอร์และ เก็บตัวเลขตั้งแต่ 0 ถึง 9 สำหรับแสดงผล รหัสเวลา ลงบนจอโทรทัศน์ โดยเก็บตัวเลขกว้าง 8บิต และ สูง 8 เส้น ดังนั้นจะใช้ที่ในการเก็บตัวเลข = $8 \times 10 = 80$ ไบท์

หน่วยความจำเข้าถึงแบบสุ่ม (RAM) มีหน้าที่ เก็บข้อมูลคำบรรยายภาพ และรหัสเวลาที่รับมาจาก คอมพิวเตอร์ ไมโครคอนโทรลเลอร์จะอ่าน ข้อมูลคำบรรยายภาพและ รหัสเวลา จากหน่วยความจำเข้าถึงแบบสุ่ม (RAM) แล้วนำไปแทรกลงใน สัญญาณภาพโทรทัศน์ ตามที่ผู้ใช้กำหนด

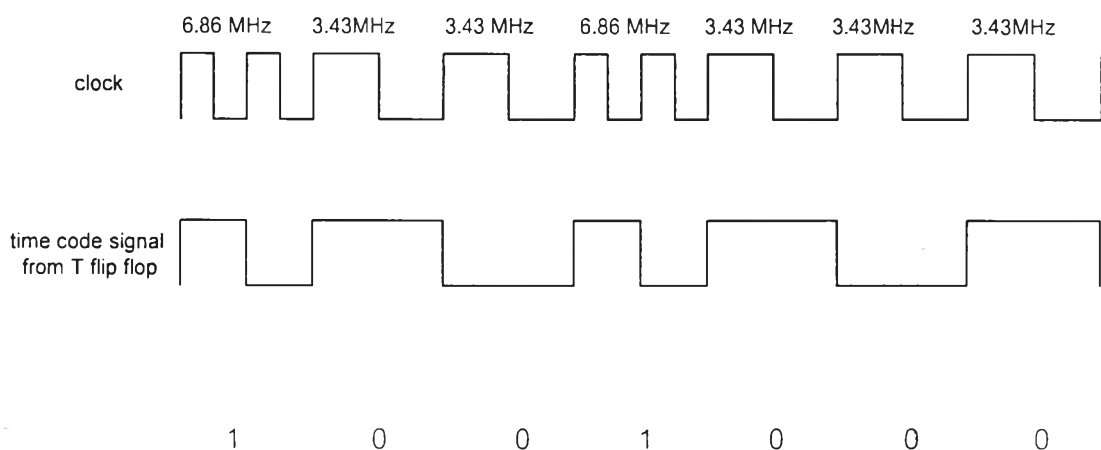
ไมโครคอนโทรลเลอร์ ติดต่อกับคอมพิวเตอร์ทางทางเข้าออกอนุกรม โดยใช้วงจรรวม MAX 232 แปลงแรงดันตามมาตรฐาน RS 232 และรับคำสั่งจากผู้ใช้ผ่านทาง โดยอ่านปุ่มกด (input button) จาก IC 74HCT244 Line Receivers

3.2.2 วงจรสร้างรหัสเวลา

ก. หลักการทำงาน

วงจรสร้างรหัสเวลา มีหน้าที่สร้างสัญญาณรหัสเวลา เพื่อแทรกลงในสัญญาณภาพโทรทัศน์ โดยวงจรสร้างรหัสเวลา จะติดต่อกับไมโครคอนโทรลเลอร์ โดยกำหนดตำแหน่งอ้างอิง (address) ไว้ที่หน่วยความจำตำแหน่งที่ FFFE

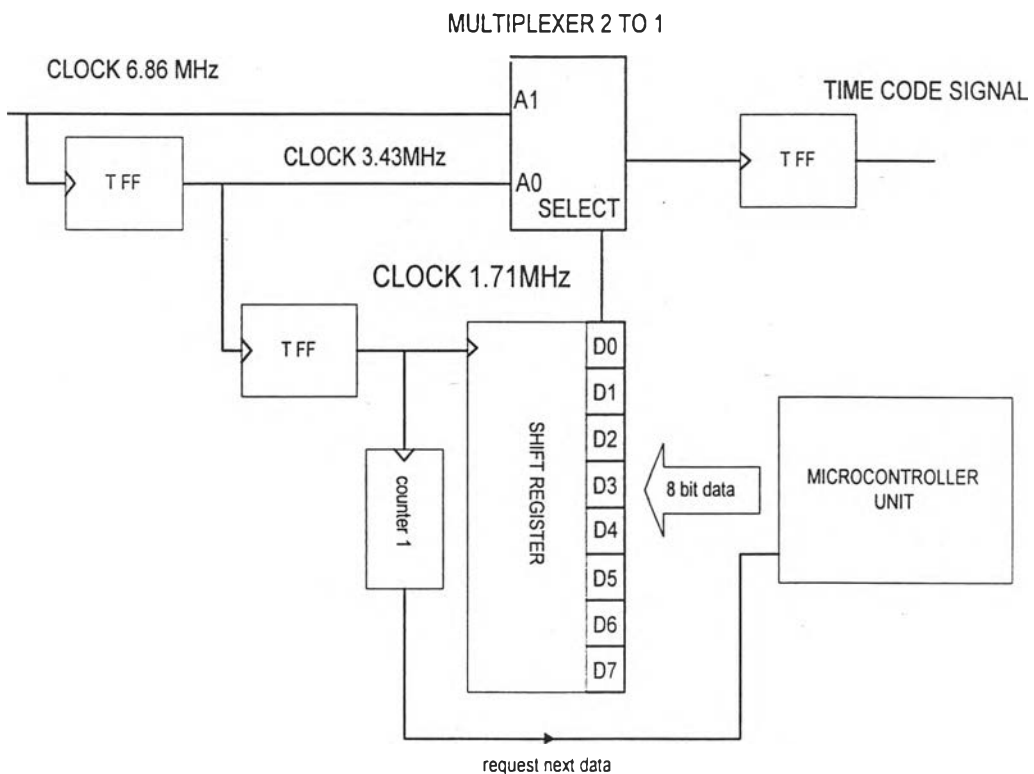
เนื่องจาก สัญญาณรหัสเวลาเป็นสัญญาณแบบไบเฟส โดยสัญญาณที่แสดงบิตข้อมูล 1 จะมีความถี่เป็น 2 เท่า ของบิตข้อมูล 0 ดังนั้น จะใช้สัญญาณนาฬิกาความถี่ 6.86 MHz ผ่านวงจรที่พลิกฟลอป เพื่อในกรณีที่เป็นบิต 1 และใช้สัญญาณนาฬิกาความถี่ 3.43 MHz ผ่านวงจรที่พลิกฟลอป เพื่อในกรณีที่เป็นบิต 0 โดยใช้ วงจร multiplexer เป็นตัวเลือกสัญญาณความถี่นาฬิกา มาสร้างเป็นรหัสเวลา ดังรูป ที่ 3.6



รูปที่ 3.6 สัญญาณความถี่นาฬิกา ที่ใช้สร้างสัญญาณรหัสเวลา

ข. รายละเอียดของวงจรสร้างรหัสเวลา

วงจรสร้างรหัสเวลา รับข้อมูลเวลาแบบขนาน 8 บิตจาก ไมโครคอนโทรลเลอร์ โดย ไมโครคอนโทรลเลอร์ จะเริ่มส่งข้อมูล ครั้งละ 1 ไบต์ ให้กับซีพียูรีจิสเตอร์ของวงจรสร้างสัญญาณรหัสเวลา เมื่อวงจรสร้างรหัสเวลาแปลงข้อมูลไบต์นั้นเป็นสัญญาณรหัสเวลาแล้ว จะส่งสัญญาณมาทำให้ ไมโครคอนโทรลเลอร์ ส่งข้อมูลไบต์ถัดไปมาให้ โดย ไมโครคอนโทรลเลอร์ จะส่งข้อมูลเป็นวินาทีหลักหน่วย วินาทีหลักสิบ นาทีหลักหน่วย วินาทีหลักสิบ ชั่วโมงหลักหน่วย ชั่วโมงหลักสิบ ตามลำดับ รายละเอียดของวงจรเป็นดังรูปที่ 3.7



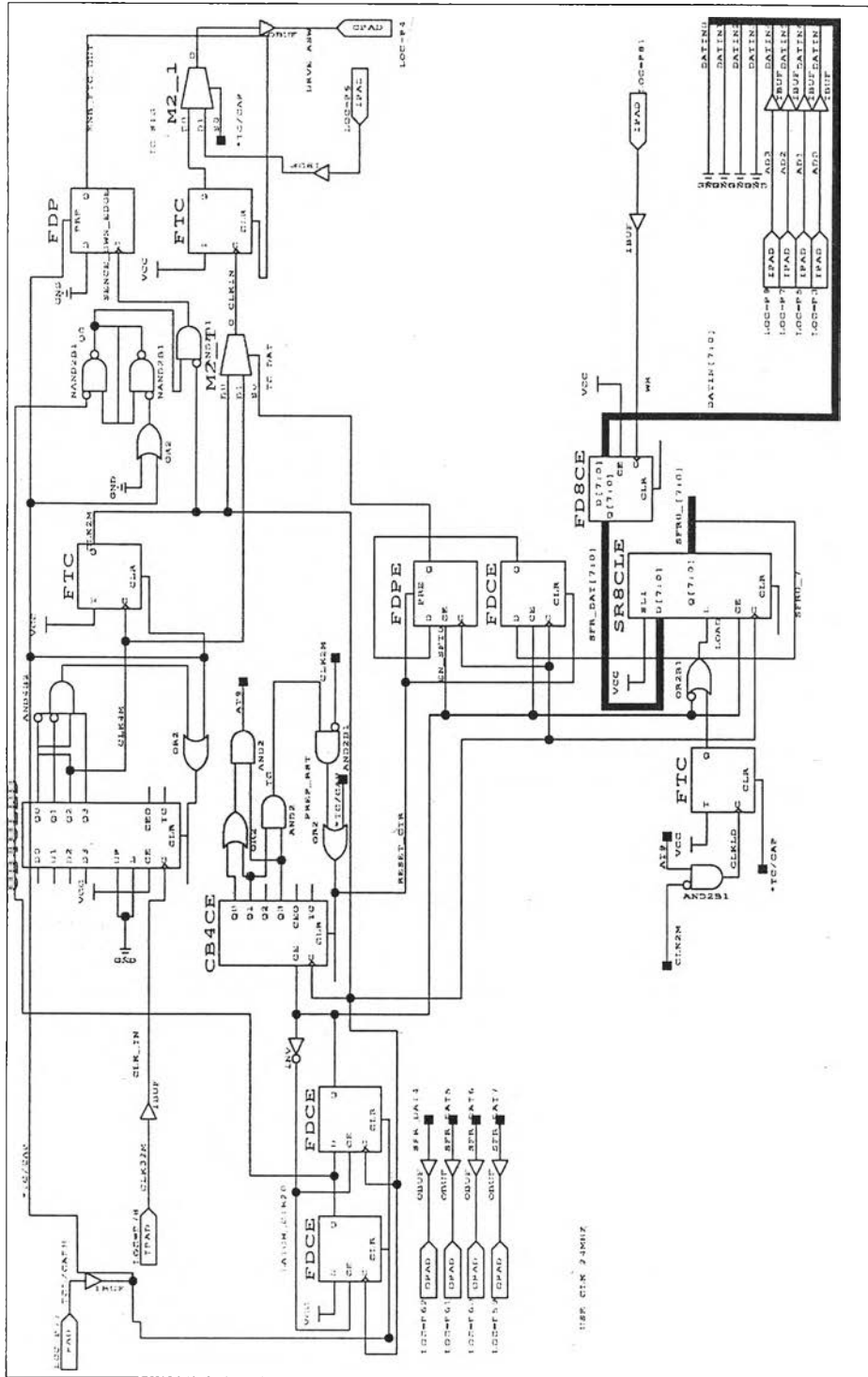
รูปที่ 3.7 วงจรสร้างสัญญาณรหัสเวลา

ใช้สัญญาณนาฬิกาความถี่ 6.86 MHz สำหรับสร้างสัญญาณรหัสเวลาแสดงบิต 1 เมื่อสัญญาณนาฬิกาความถี่ 6.86 MHz ผ่านวงจรที่ฟลิปฟล็อปออกมาจะมีความถี่ลดลงครึ่งหนึ่ง ดังนั้น สัญญาณรหัสเวลาแสดงบิต 1 จะมีความถี่ 3.43 MHz และ สัญญาณนาฬิกาความถี่ 3.43 MHz สำหรับสร้างสัญญาณรหัสเวลาแสดงบิต 0 เมื่อผ่านวงจรที่ฟลิปฟล็อปออกมาจะมี

ความถี่จะมีความถี่ 1.71 MHz และใช้สัญญาณนาฬิกาความถี่ 1.71 MHz สำหรับเป็นสัญญาณนาฬิกาของซีพียูดิจิตอล ดังนั้นอัตราบิตของสัญญาณรหัสเวลาเป็น 1.71 MHz

วงจรรับ ctr1 เป็นวงจรรับขนาด 4 บิต ทำหน้าที่นับว่าบิตข้อมูลภายในซีพียูดิจิตอล ถูกเลื่อนออกมาจนครบ 1 ไบต์หรือยัง หากเลื่อนออกมาครบแล้วจะส่งสัญญาณ request next byte ไปให้กับไมโครคอนโทรลเลอร์ เพื่อให้ส่งข้อมูลไบต์ถัดไปมาให้

สัญญาณรหัสเวลาที่ได้จากวงจรรสร้างรหัสเวลา จะนำไปผ่านวงจรรวมสัญญาณ เพื่อรวมสัญญาณรหัสเวลา เข้ากับสัญญาณภาพโทรทัศน์ รูปที่ 3.8 แสดงวงจรรสร้างรหัสเวลาที่สังเคราะห์ลงบนชิป xilinx



รูปที่ 3.8 วงจรสร้างรหัสเวลาที่สังเคราะห์ลงบนชิป xilinx

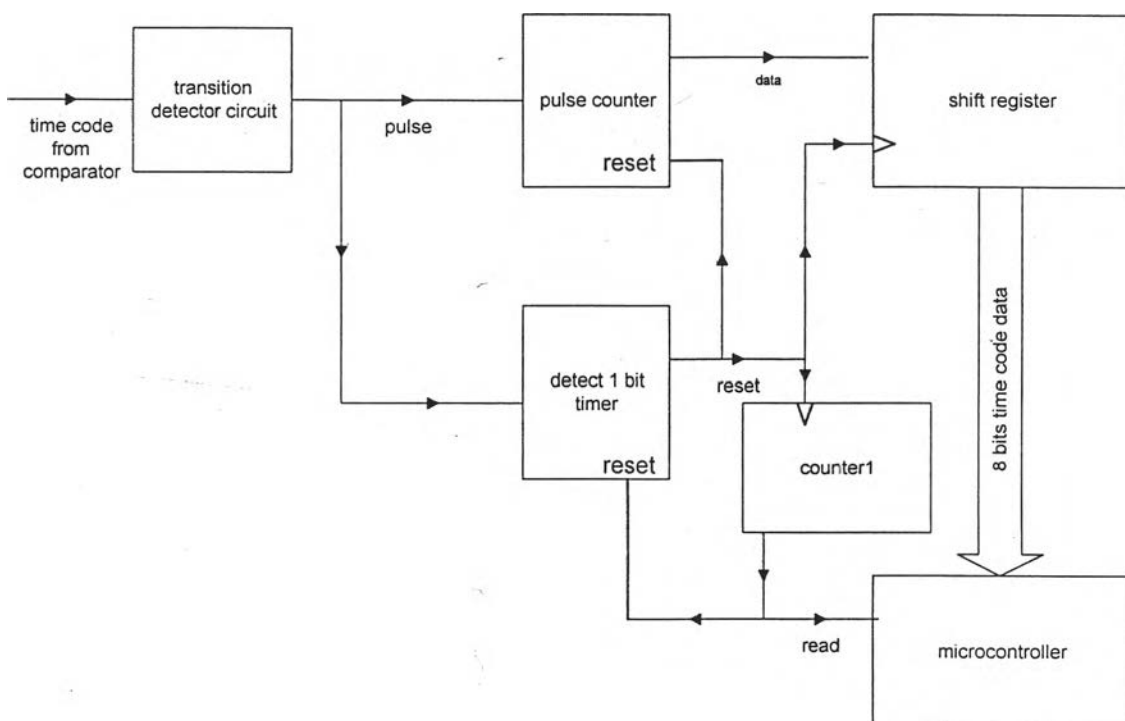
3.2.3 วงจรอ่านรหัสเวลา

ก. หลักการทำงานของวงจรอ่านรหัสเวลา

วงจรอ่านรหัสเวลา ทำหน้าที่รับสัญญาณรหัสเวลา ที่แยกจากสัญญาณภาพโทรทัศน์ ด้วยวงจรเปรียบเทียบ แล้วนำมาประมวลผล เพื่ออ่านรหัสเวลาออกมาในรูปของเลขฐาน 2 ขนาด 8 บิต เพื่อให้ไมโครคอนโทรลเลอร์ อ่านข้อมูลเวลาของ เฟรมภาพนั้นๆ

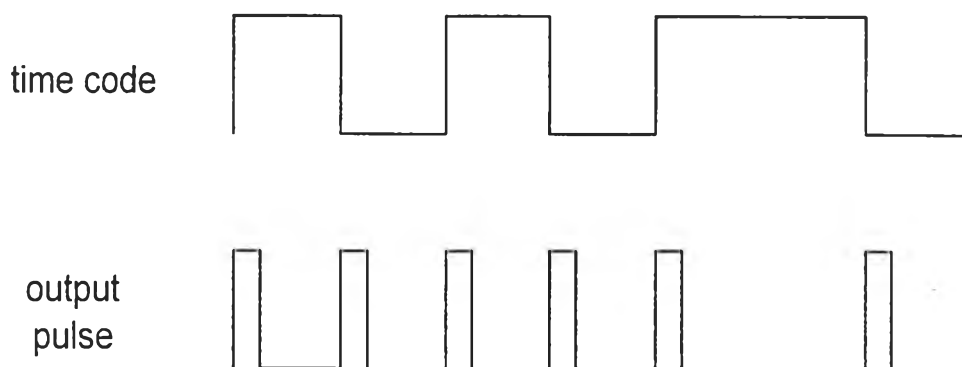
วงจรอ่านรหัสเวลา จะติดต่อกับไมโครคอนโทรลเลอร์ โดยกำหนดตำแหน่งอ้างอิง ไว้ที่หน่วยความจำตำแหน่งที่ FFFF

วงจรอ่านรหัสเวลา มีส่วนประกอบ ดังรูปที่ 3.9



รูปที่ 3.9 แผนภาพแสดงวงจรอ่านรหัสเวลา

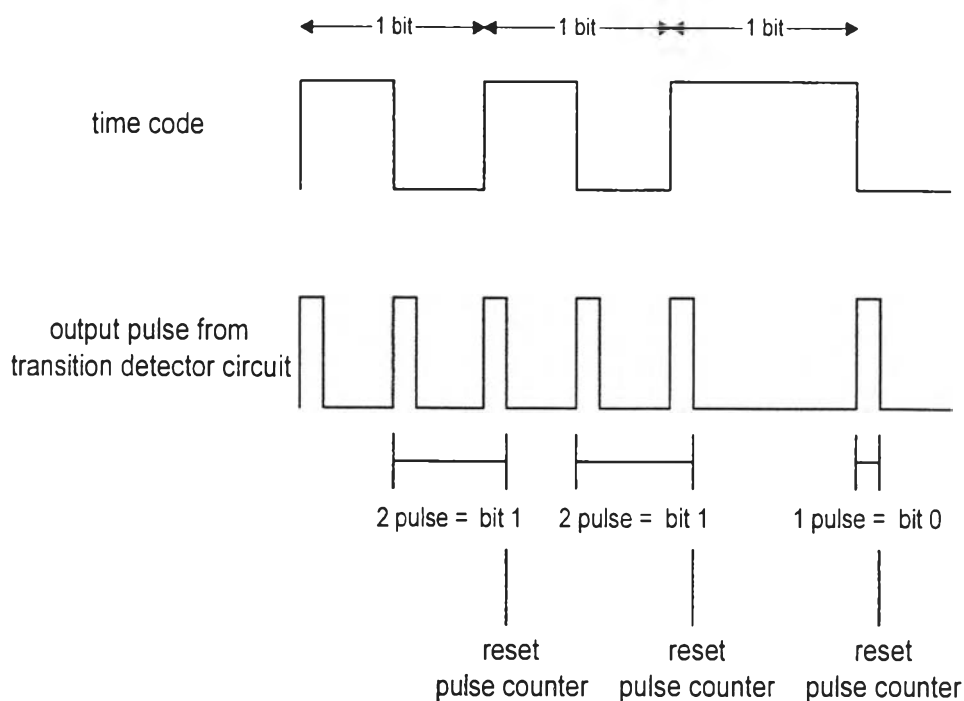
วงจรอ่านรหัสเวลา ใช้วงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงสัญญาณ (transition detector circuit) สร้างพัลส์ตามการเปลี่ยนแปลงของสัญญาณรหัสเวลา ดังรูปที่ 3.10



รูปที่ 3.10 สัญญาณออกของวงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ (transition detector circuit)

วงจรเปรียบเทียบแยกสัญญาณรหัสเวลาออกจากสัญญาณภาพโทรทัศน์ แล้วส่งให้กับวงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ (transition detector circuit) ภายในวงจรอ่านรหัสเวลา วงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ ทำการตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ โดยสร้างพัลส์ มาทุกๆ ครั้งที่มีการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ ดังรูปที่ 3.10 จากนั้นนำสัญญาณพัลส์ที่ได้ผ่านวงจรมับพัลส์ (pulse counter) เพื่ออ่านว่า รหัสเวลาบิตนั้นแสดงบิต 0 หรือ บิต 1 โดยภายในช่วงเวลาใน 1 บิต หากมีการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ 2 ครั้งจะแสดงบิต 1 หากมีการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณเพียงครั้งเดียวจะแสดงบิต 0 ดังนั้นถ้าหากวงจรมับพัลส์ นับพัลส์ได้ 1 ลูก แสดงว่าบิตข้อมูลนั้นเป็นบิต 0 ถ้าหากนับพัลส์ได้ 2 ลูก แสดงว่าบิตข้อมูลนั้นเป็นบิต 1 ดังแสดงในรูปที่ 3.11

การจับเวลาความกว้างของบิตข้อมูลทำได้โดยใช้วงจรจับเวลาความกว้าง 1 บิต (detect 1 bit timer) วงจรจับเวลาความกว้าง 1 บิต จะใช้ความกว้างของซิงค์บิตเป็นค่าอ้างอิง โดยวงจรจับเวลาจะทำการรีเซตวงจรมับพัลส์ทุกๆ 1 บิต และ สร้างสัญญาณนาฬิกาให้กับซีพรีจิสเตอร์ภายในวงจรอ่านรหัสเวลา เพื่อให้ซีพรีจิสเตอร์รับข้อมูลรหัสเวลาที่บิตนั้นไป



รูปที่ 3.11 การอ่านบิตข้อมูล

เมื่อ ชิฟตรีจิสเตอร์ รับข้อมูลครบ 8 บิตแล้ว วงจร counter 1 จะสร้างสัญญาณไปบอก ไมโครคอนโทรลเลอร์ ให้อ่านข้อมูลออกไป ครั้งละ 8 บิต ซึ่งจะเป็นข้อมูลข้อมูลของเวลา วินาทีหลักหน่วย วินาทีหลักสิบ เรียงตามลำดับไป จนถึง ข้อมูลชั่วโมงหลักสิบ ซึ่งเป็นเวลาของเฟรมภาพนั้น

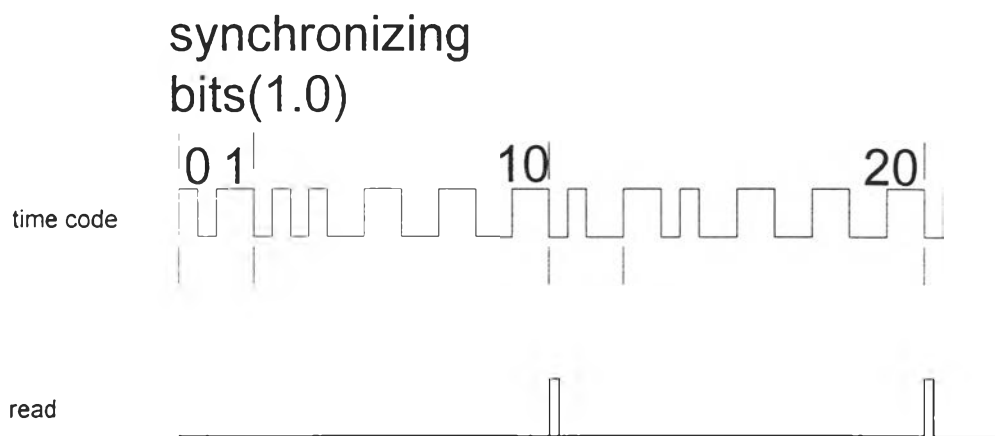
ข. รายละเอียดของวงจรรอ่านรหัสเวลา

วงจรรอ่านรหัสเวลา มีส่วนประกอบดังแสดงในรูปที่ 3.9 ซึ่งแต่ละส่วนมีรายละเอียด ดังนี้

1. วงจร counter1

เป็นวงจรมีขนาด 4 บิต ใช้สำหรับนับบิตข้อมูลในชิฟตรีจิสเตอร์ โดยนับบิตข้อมูลจากสัญญาณ reset ซึ่งเป็นสัญญาณนาฬิกาของชิฟตรีจิสเตอร์ เมื่อชิฟตรีจิสเตอร์มีข้อมูลครบ 8 บิตแล้ว วงจร counter 1 จะส่งสัญญาณ read ไปให้กับไมโครคอนโทรลเลอร์ เพื่อให้ ไมโครคอนโทรลเลอร์ อ่านข้อมูลไปตุนั้นไปจากชิฟตรีจิสเตอร์ เพื่อให้ชิฟตรีจิสเตอร์รับข้อมูลรหัสเวลาไปได้

ถัดไป และสัญญาณ read จะทำการรีเซตวงจรถ่ายเวลาความกว้าง 1 บิต เพื่อให้วงจรถ่ายเวลาความกว้าง 1 บิต เตรียมจับเวลาความกว้างของบิตข้อมูลแต่ละบิตในกลุ่มข้อมูล 10 บิต ถัดไป ดังแสดงในรูปที่ 3.12

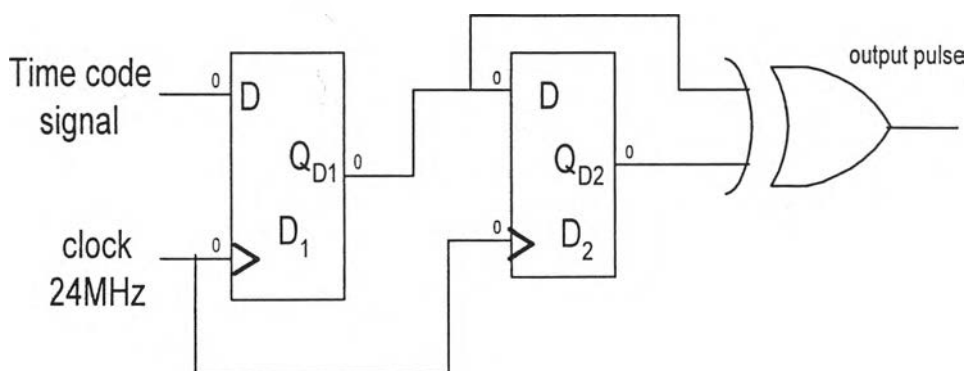


รูปที่ 3.12 สัญญาณ read

2. วงจรชิพตรีจีสเตอร์

ชิพตรีจีสเตอร์ ขนาด 8 บิต ทำหน้าที่รับข้อมูลรหัสเวลาแบบอนุกรม จากวงจรถ่ายพัลส์ มาเปลี่ยนเป็นข้อมูลแบบขนาน ขนาด 1 ไบต์ เพื่อให้ ไมโครคอนโทรลเลอร์ อ่านข้อมูลออกไป

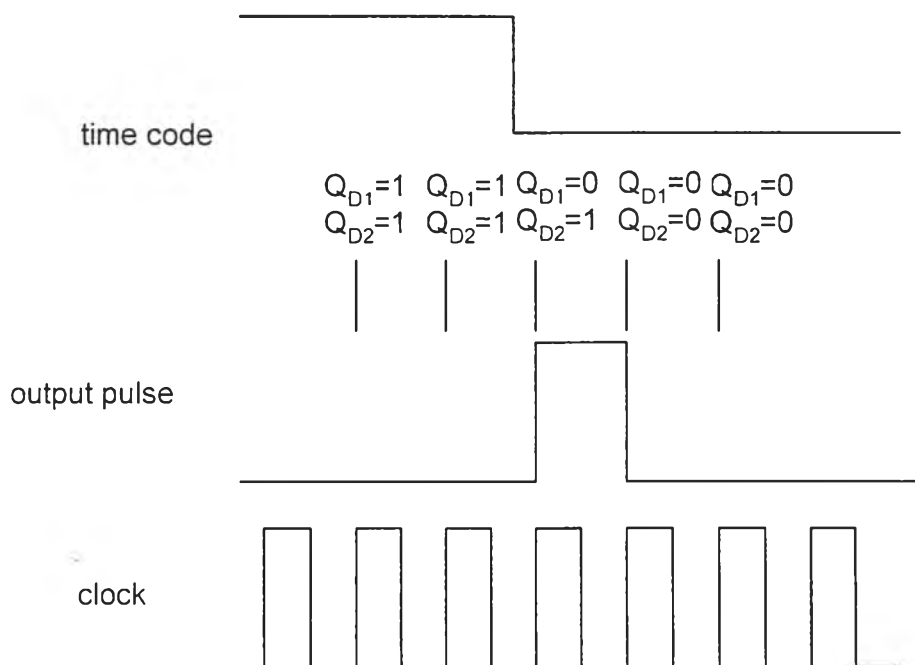
3. วงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงสัญญาณ (transition detector circuit)



รูปที่ 3.13 แผนภาพของวงจรถ่ายจับการเปลี่ยนแปลงสัญญาณ

วงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงสัญญาณ ดังแสดงในรูปที่ 3.13 ใช้ D ฟลิปฟลอป 2 ตัว เพื่อตรวจหาการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ โดยฟลิปฟลอป D_1 รับสัญญาณรหัสเวลาที่ได้จากวงจรเปรียบเทียบและฟลิปฟลอป D_2 รับสัญญาณจาก ที่เวลา Q_{D1} ดังนั้น Q_{D2} จะเป็นข้อมูลสัญญาณรหัสเวลาที่ถูกหน่วงเวลาไปเท่ากับ T วินาที โดยที่ T เป็นคาบของสัญญาณนาฬิกา

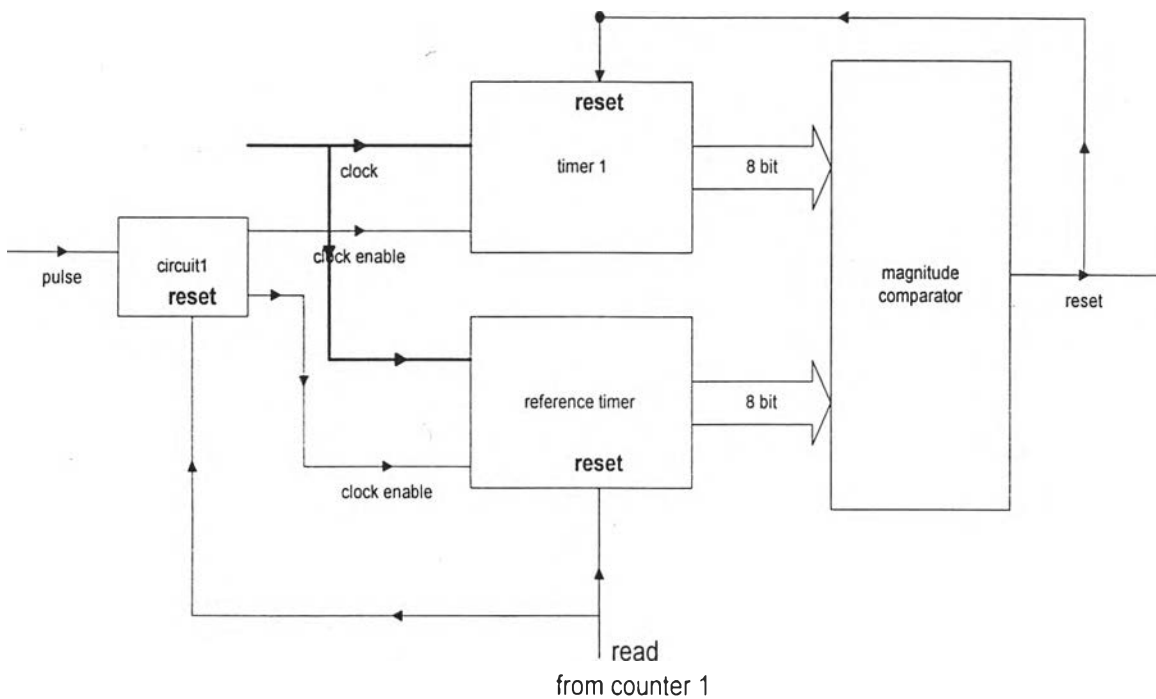
ช่วงที่สัญญาณรหัสเวลาไม่มีการเปลี่ยนแปลงระดับแรงดัน Q_{D1} และ Q_{D2} จะเป็นค่าเดียวกัน ดังนั้นสัญญาณ output pulse ซึ่งได้จาก Q_{D1} EXOR Q_{D2} จะมีค่าเป็น 0 เมื่อเกิดการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ Q_{D1} จะเป็นระดับแรงดันใหม่ ส่วน Q_{D2} จะเป็นสัญญาณที่ถูกหน่วงเวลาไป T วินาที ซึ่งเป็นระดับแรงดันสัญญาณที่ยังไม่เปลี่ยนแปลง ดังนั้น Q_{D1} และ Q_{D2} จะมีค่าไม่เท่ากัน ทำให้ สัญญาณ output pulse ซึ่งได้จาก Q_{D1} EXOR Q_{D2} มีระดับสัญญาณเป็น 1 ที่คาบสัญญาณนาฬิกาถัดไป Q_{D1} และ Q_{D2} จะเป็นค่าเดียวกันอีก ดังนั้นสัญญาณ output pulse จะมีระดับสัญญาณเป็น 0 เหมือนเดิม รูปที่ 3.14 แสดงสัญญาณพัลส์ที่ได้จากวงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ



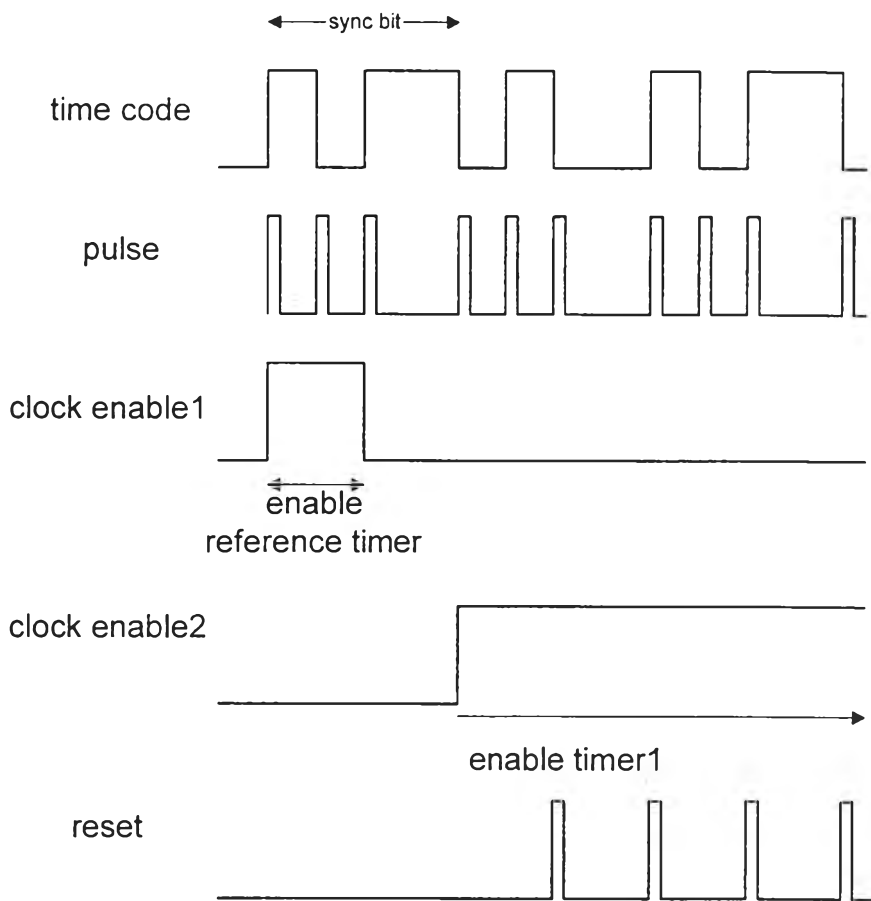
รูปที่ 3.14 สัญญาณพัลส์ที่ได้จากวงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ

4 วงจรจับเวลาความกว้าง 1 บิต (detect 1 bit timer)

วงจรจับเวลาความกว้าง 1 บิต แสดงในรูปที่ 3.15 วงจรรับสัญญาณพัลส์ จากวงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงสัญญาณ วงจร circuit1 ในวงจรจับเวลาความกว้าง 1 บิต ทำหน้าที่สร้างสัญญาณ clock enable1 และ clock enable2 ให้กับวงจร timer1 และ reference timer เพื่อจับเวลาความกว้างของบิตข้อมูล เมื่อวงจร circuit1 พบซิงโครไนซ์บิต วงจร circuit1 จะสร้างสัญญาณ clock enable1 เพื่อให้ reference timer นับสัญญาณนาฬิกาเพื่อจับเวลาความกว้างของซิงโครไนซ์บิต เพื่อใช้เป็นค่าอ้างอิง เมื่อบิตข้อมูลถัดจากซิงโครไนซ์บิตมาถึง วงจร circuit1 จะสร้างสัญญาณ clock enable2 เพื่อให้วงจร timer1 นับสัญญาณนาฬิกาเพื่อหาตำแหน่งของบิตข้อมูลแต่ละบิต ดังแสดงในรูปที่ 3.16 เมื่อวงจร timer1 นับสัญญาณนาฬิกาได้เท่ากับค่าใน reference timer วงจรเปรียบเทียบขนาด (magnitude comparator circuit) จะสร้างสัญญาณ reset ออกมา เพื่อใช้รีเซ็ตวงจร timer1 และ วงจรนับพัลส์ เพื่อประมวลผลบิตข้อมูลถัดไป และ ใช้เป็นสัญญาณนาฬิกาให้กับชิพตรีจิสเตอร์ รูปคลื่นของสัญญาณ clock enable1 clock enable2 และ reset แสดงในรูปที่ 3.16 .



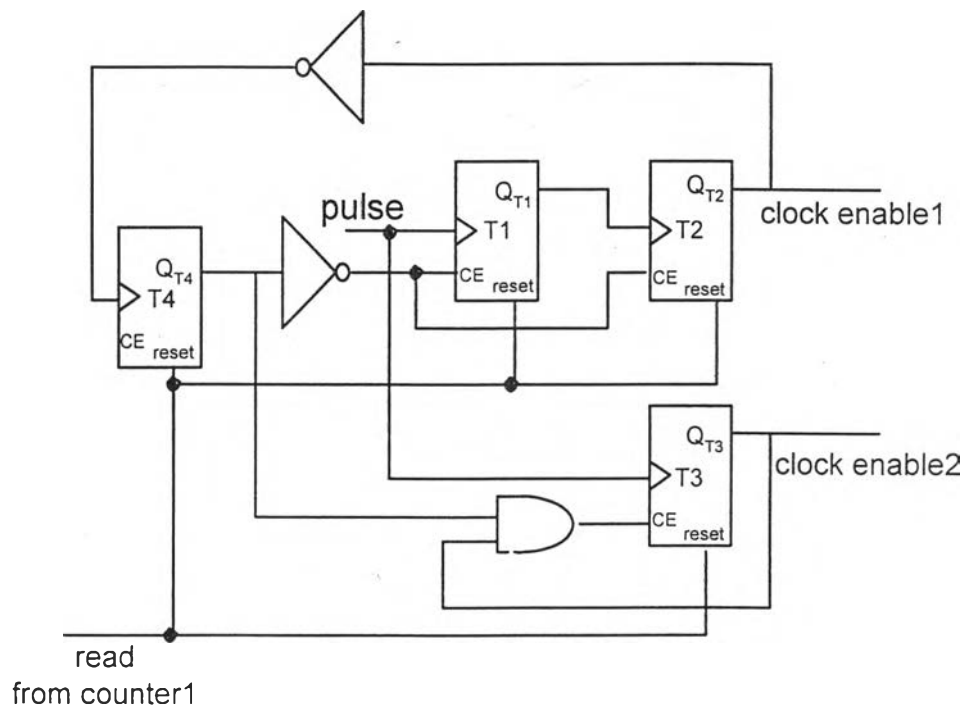
รูปที่ 3.15 วงจรจับเวลาความกว้าง 1 บิต (detect 1 bit timer)



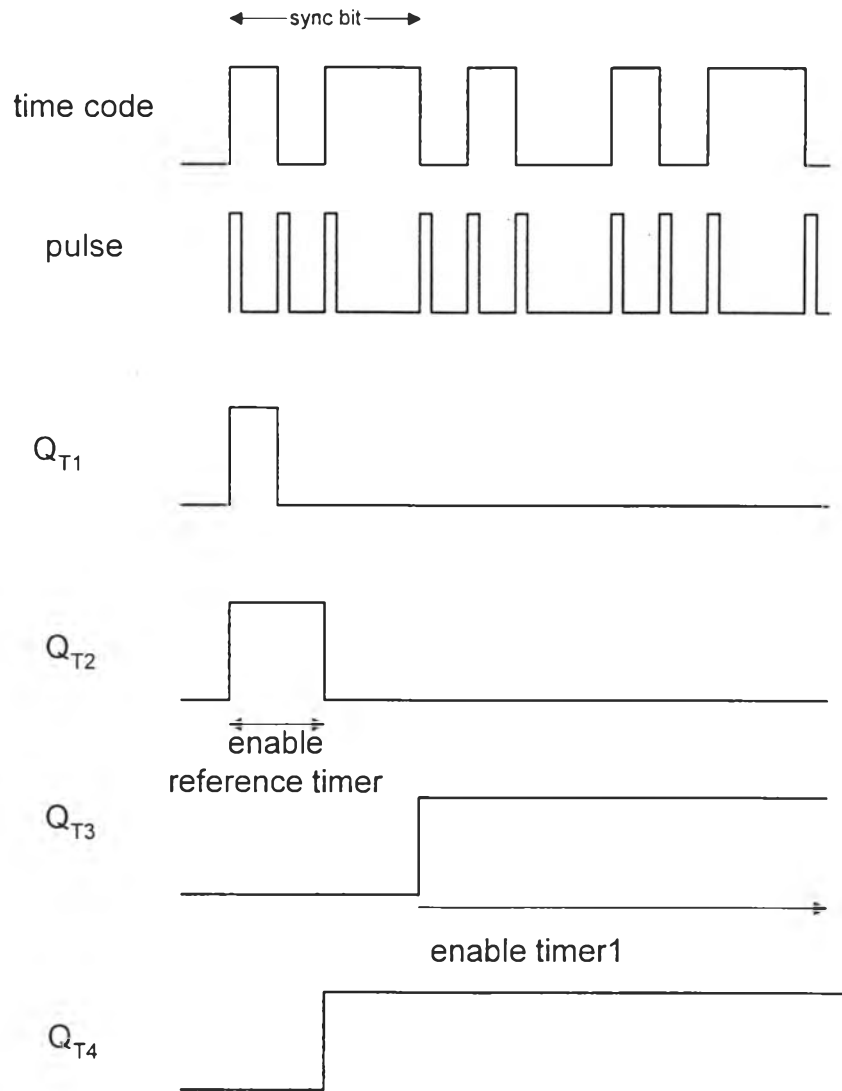
รูปที่ 3.16 รูปสัญญาณ clock enable1 clock enable2 และ สัญญาณ reset

เมื่อวงจรเปรียบเทียบขนาดสร้างพัลส์สัญญาณ reset ขึ้น 8 ลูก แสดงว่า วงจรอ่านรหัสเวลา ประมวลผลข้อมูลรหัสเวลา 8 บิต และ ชิงโครไนซ์บิต 2 บิต แล้ว วงจร counter1 จะสร้างสัญญาณ read มาทำการรีเซตวงจร reference timer และวงจร circuit1 เพื่อให้เตรียมจับเวลาความกว้างของชิงโครไนซ์บิตของข้อมูลไบต์ถัดไป

วงจร circuit1 แสดงในรูปที่ 3.17 ประกอบด้วย T ฟลิปฟลอป 4 ตัว โดยฟลิปฟลอปทุกตัวตอบสนองต่อขอบขาขึ้นของสัญญาณนาฬิกา วงจร circuit1 รับสัญญาณ pulse จากวงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงสัญญาณ เมื่อวงจรเริ่มทำงานฟลิปฟลอปทุกตัวจะอยู่ในสถานะ 0 เมื่อเกิดพัลส์ลูกแรก Q_{T1} จะเป็น 1 ทำให้ Q_{T2} เป็น 1 ดังแสดงในรูปที่ 3.18 โดยใช้สัญญาณ Q_{T2} เป็นสัญญาณ clock enable1 เมื่อเกิดพัลส์ลูกที่ 3 Q_{T2} จะกลับเป็น 0 ทำให้ Q_{T4} เป็น 1 ดังนั้น T1 และ T2 จะไม่ตอบสนองต่อสัญญาณพัลส์ลูกต่อไป ส่วน T3 จะตอบสนองต่อพัลส์ เนื่องจากสัญญาณ clock enable ของ T3 เป็น 1 เมื่อ Q_{T3} เป็น 1 สัญญาณ clock enable ของ T3 จะเป็น 0 ทำให้ T3 ไม่ตอบสนองต่อพัลส์ลูกต่อไป Q_{T3} จึงมีค่าคงที่ไว้ จนกว่าจะเกิดสัญญาณ read จาก วงจร counter1 มาทำการรีเซ็ตให้ฟลิปฟลอปทุกตัวกลับเป็น 0 อีกครั้ง

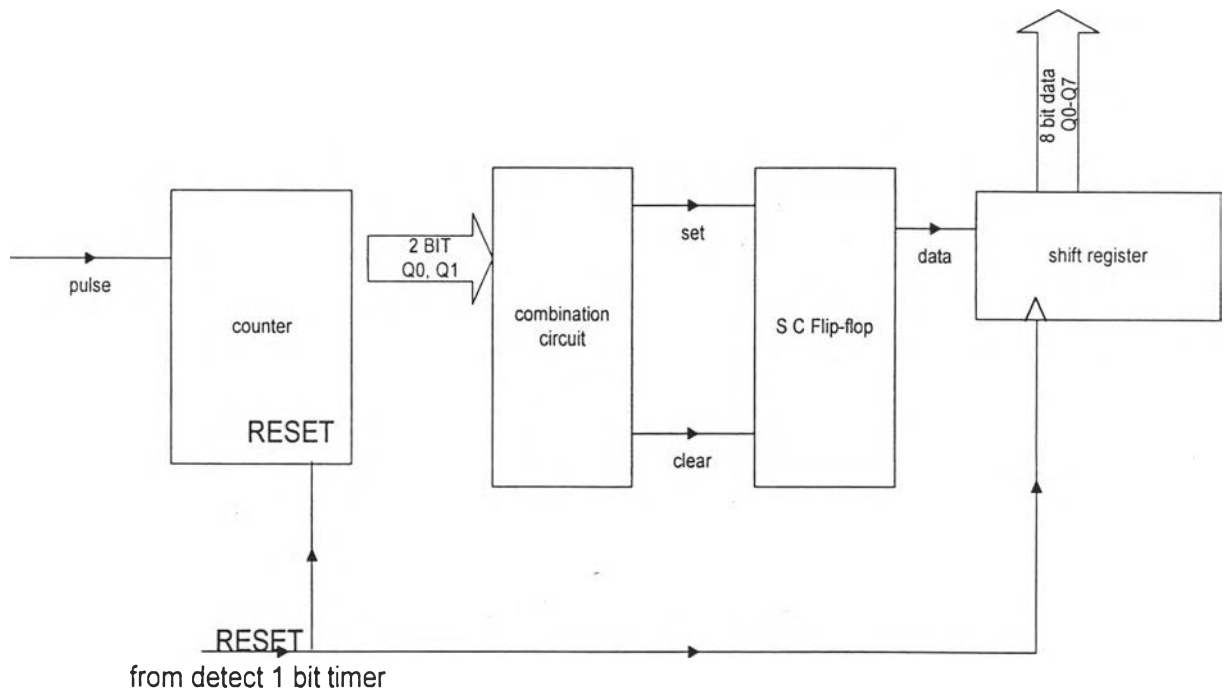


รูปที่ 3.17 รายละเอียดของวงจร circuit1



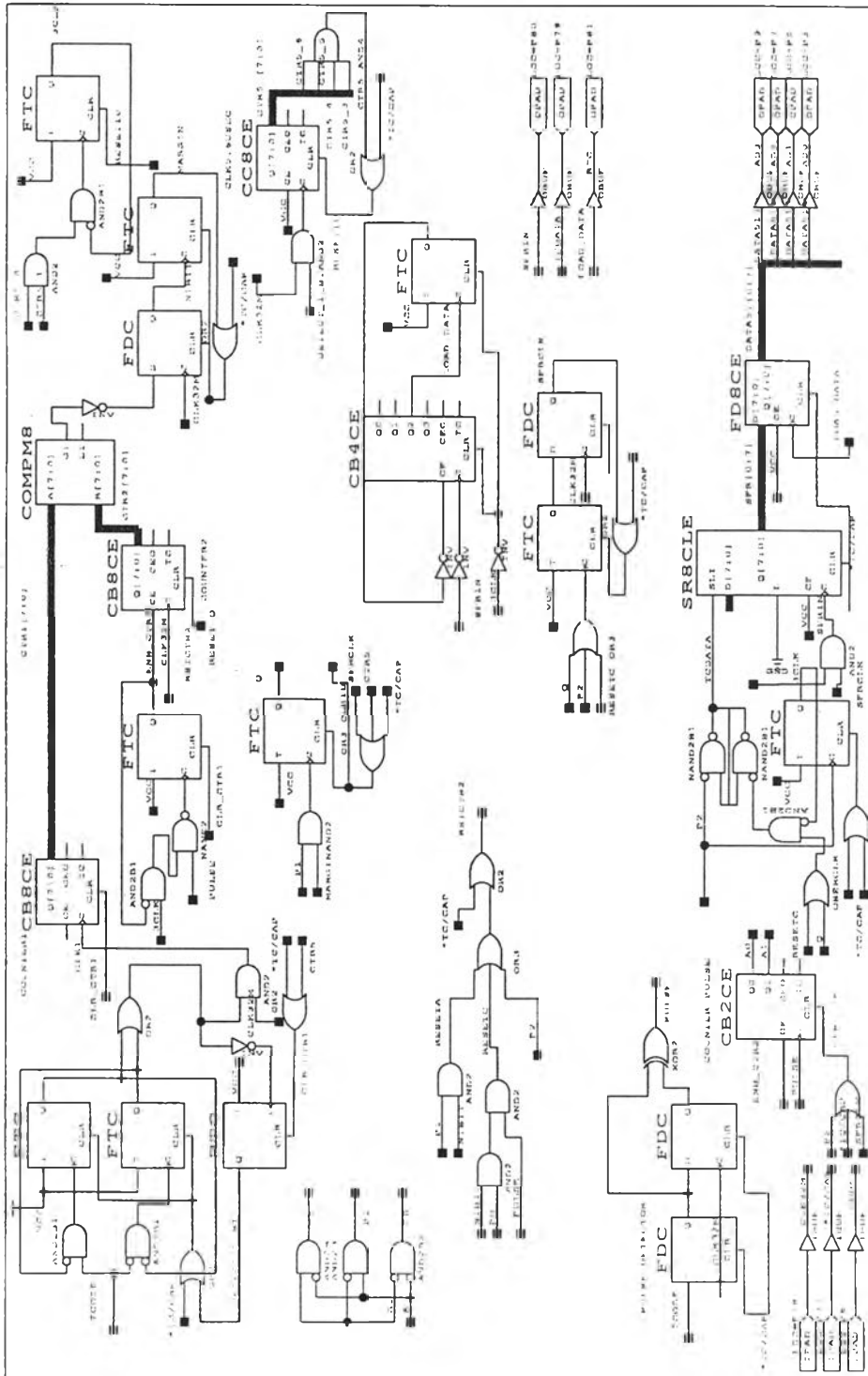
รูปที่ 3.18 สัญญาณของฟลิปฟลอป T1 T2 T3 และ T4

5 วงจรนับพัลส์ (pulse counter)



รูปที่ 3.19 แผนภาพบล็อกของวงจรมับพัลส์ (pulse counter)

วงจรมับพัลส์ประกอบด้วย วงจรมับขนาด 2 บิต ทำหน้าที่นับพัลส์ที่ได้จาก วงจรตรวจจับการเปลี่ยนแปลงระดับ วงจรจัดหมู่ทำหน้าที่สร้างสัญญาณ set และ clear ให้กับวงจร s c ฟลิปฟลอป วงจรมับภายในวงจรมับพัลส์รับสัญญาณ reset จากวงจรจับเวลา ความกว้าง 1 บิต โดยสัญญาณ reset จะรีเซ็ต วงจรมับพัลส์ ทุกๆเวลา 1 บิตข้อมูล ภายในช่วงเวลา 1 บิต วงจรมับจะนับพัลส์ ซึ่งคือการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ หาก ภายในช่วงเวลา 1 บิต นับพัลส์ได้เท่ากับ 2 ลูก แสดงว่ามีการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณภายในข้อมูล ดังนั้นบิตข้อมูลนั้นจะเป็น 1 หากนับพัลส์ได้เท่ากับ 1 ลูก แสดงว่าไม่มีการเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณภายในข้อมูล 1 บิต ดังนั้นบิตข้อมูลนั้นจะเป็น 0 นำค่าที่วงจรมับนับได้ไปผ่าน วงจรจัดหมู่ ถ้านับพัลส์ได้ 1 ลูก วงจรจัดหมู่จะให้สัญญาณ clear เป็น 1 ให้สัญญาณ set เป็น 0 ทำให้ Q เป็น 0 ถ้านับพัลส์ได้ 2 ลูก แสดงว่าบิตข้อมูล รหัสเวลา เป็น 1 วงจรจัดหมู่จะให้สัญญาณ set เป็น 1 สัญญาณ clear เป็น 1 ทำให้ Q เป็น 1 เมื่อครบ 1 บิต สัญญาณ reset จะรีเซ็ตวงจรมับเพื่อให้วงจรมับ นับพัลส์ของข้อมูลบิตถัดไป และเป็น สัญญาณนาฬิกา ให้ ชิพทรีจิสเตอร์ รับข้อมูล Q รูปที่ 3.19 แสดงวงจรมับพัลส์เวลาที่สังเคราะห์ลงบนชิป xilinx



รูปที่ 3.20 วงจรอ่านรหัสเวลาที่สังเคราะห์ลงบนชิป xilinx