

รายงานโครงการวิจัยประจำปีงบประมาณ 2546

เรื่อง

การวิเคราะห์หาการเคลื่อนไหวของมนุษย์จากวิดีโอ  
Human Motion Estimation from Video

โดย  
ดร.ธนารัตน์ ชลิตาพงศ์  
และ  
นาย ดนุวัฒน์ แสงผล

RC4  
TR  
880  
ธ 24/49

เลขหมู่.....  
เลขทะเบียน..... 64452  
วัน,เดือน,ปี..... 11 ก.ย. 2549

b. 11649240  
i. ....

คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง กรุงเทพมหานคร 10520

พ.ศ. 2548

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



## 1. บทนำ

การตรวจจับ ติดตาม และวิเคราะห์ การเคลื่อนไหวของมนุษย์จากวิดีโอ โดยใช้เทคโนโลยีคอมพิวเตอร์วิชั่น (computer vision) เพื่อเลียนแบบความสามารถในการมองเห็นและการตีความของมนุษย์ เป็นปัญหาที่ได้รับความสนใจในแวดวงวิชาการมาช้านาน มีนักวิจัยหลายกลุ่มได้พยายามที่จะพัฒนา อัลกอริทึมและระบบที่สามารถเข้าใจการเคลื่อนไหวของมนุษย์ ดังที่ได้รวบรวมไว้ในหัวข้อถัดไป อย่างไรก็ตาม ผลที่ได้จนถึงปัจจุบันยังไม่สามารถที่จะแก้ปัญหาได้ในหลายๆกรณี ปัญหานี้จึงจัดเป็นปัญหาที่ยากและท้าทาย ส่วนหนึ่งเนื่องจากการเคลื่อนที่ของมนุษย์เป็นแบบพลวัตและมีลักษณะเป็นการเชื่อมต่อกันของ อวัยวะ (dynamics of articulated human body) นอกจากนี้ยังมีปัจจัยต่างๆที่ทำให้ปัญหานี้ยากและท้าทายยิ่งขึ้น เช่น การมองไม่เห็นอวัยวะทุกส่วนของร่างกายจากรูปภาพหรือวิดีโอ (partial occlusion) การสวมใส่เสื้อผ้าที่หลากหลายรูปแบบ (non-rigid clothing) เป็นต้น

การเพิ่มขีดความสามารถของคอมพิวเตอร์ในการรับรู้และเข้าใจเหตุการณ์ โดยเฉพาะอย่างยิ่งการ ตรวจพบ ติดตาม และเข้าใจการเคลื่อนไหวของผู้คนจากรูปภาพหรือวิดีโอ เป็นงานพื้นฐานที่มีความ สำคัญอย่างมาก สามารถถูกนำมาประยุกต์ใช้ได้หลายระบบ เช่น ระบบลาดตระเวนหรือระบบรักษา ความปลอดภัยอัตโนมัติ (surveillance systems) [1, 2] ระบบการใช้การรับรู้ของคอมพิวเตอร์เป็นส่วน ต่อประสานกับผู้ใช้ (PUI - Perceptual User Interface) ระบบคอมพิวเตอร์เพื่อช่วยเหลือคนพิการ (computer aid for disabilities) และการเข้ารหัสโดยการใช้รูปแบบ (model-based coding) ในเทคโนโลยีการสื่อสาร เป็นต้น

โครงการนี้แต่เดิมมีวัตถุประสงค์ที่จะพัฒนาระบบคอมพิวเตอร์ ที่มีความสามารถในการมองเห็น และเข้าใจการเคลื่อนไหวของมนุษย์จากวิดีโอ ซึ่งองค์ความรู้ที่จะใช้และพัฒนาในการวิจัยนี้ครอบคลุม ตั้งแต่ความรู้พื้นฐานในการประมวลผลจากรูปภาพ (low-level image processing) จนถึงความรู้ ขั้นสูงเกี่ยวกับการกำหนดรูปแบบ วิเคราะห์ และการให้เหตุผล (high-level modeling and reasoning) อัตโนมัติโดยคอมพิวเตอร์ โดยในแบบเสนอโครงการวิจัย ได้วางแผนแบ่งช่วงเวลาในการทำวิจัยออกเป็นสองเฟส โดยในบทความนี้จะกล่าวถึงผลที่ได้จากการทำวิจัยในเฟสแรก ที่ได้รับเงินสนับสนุนทุน วิจัยในปีงบประมาณ 2546 ซึ่งครอบคลุมถึงการพัฒนาระบบคอมพิวเตอร์วิชั่น เพื่อใช้ในการตรวจจับ และติดตาม การเคลื่อนไหวของมนุษย์จากวิดีโอ โดยใช้กล้องที่สามารถส่ายก้มเงยและซูมได้ และสามารถประมวลผลแบบทันที (real-time vision system)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2. งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

จากการสำรวจพบว่า มีผลงานตีพิมพ์ที่รวบรวมสำรวจงานวิจัยต่างๆที่เกี่ยวข้องกับการตรวจจับติดตาม วิเคราะห์ การเคลื่อนไหวของมนุษย์อยู่บ้าง ได้แก่ [3,4,5] ในบทนี้ผู้วิจัยได้ทำการสำรวจและรวบรวมงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการตรวจจับและติดตามบุคคลและได้จัดทำสรุป โดยแบ่งวิธีการต่างๆที่นักวิจัยได้ตีพิมพ์และนำเสนอ ออกเป็น 2 กลุ่มวิธีการ แยกตามลักษณะการใช้แบบจำลองหรือโมเดลในการตรวจจับและติดตาม ดังนี้

1) Model-based Approaches วิธีการนี้ ใช้ความรู้เกี่ยวกับรูปแบบหรือหุ่นจำลองของมนุษย์ เพื่อช่วยในการตรวจจับและ ติดตาม การเคลื่อนไหวของร่างกายและอวัยวะภายนอกส่วนต่างๆ ผลงานวิจัยชิ้นแรกๆ ได้แก่ งานวิจัยของ O'Rourke and Badler [6] ซึ่งใช้ overlapping sphere human model และ constraint propagation ในการติดตามร่างกายและ อวัยวะภายนอกของมนุษย์ และงานวิจัยของ Hogg [7] ซึ่งใช้วิธีการสร้างรูปแบบการเดินของมนุษย์จากตัวอย่างก่อน จากนั้นนำรูปแบบที่สร้างขึ้นมาใช้ ช่วยในการติดตาม โดยใช้หลักการ iterative search เพื่อหาความเหมือนระหว่างเส้นขอบของรูปแบบกับเส้นขอบของรูปภาพที่สังเกต จากนั้น มีงานวิจัยของ Rohr [8] ซึ่งคล้ายกับ Hogg คือการสร้าง รูปแบบการเดินของมนุษย์ล่วงหน้า ทั้ง 2 มิติ และ 3 มิติ โดยการใช้ cylindrical body model ซึ่งเสนอโดย Marr and Nishihara [9] ต่อมา มีงานวิจัยของ Ju et al [10] ซึ่งใช้ parameterized model ของ optical flow ในการติดตามการ เคลื่อนที่ของขามมนุษย์ โดยขานั้นถูกสร้างแบบโดยใช้การเชื่อมต่อของแผ่นราบ (connected planar patches) ซึ่งเป็นตัวแทนของข้อต่อต่างๆ และการเคลื่อนที่ของแต่ละแผ่นก็ถูกจำกัด ด้วยแผ่นอื่นๆและข้อต่อระหว่างแผ่น อีกรงานวิจัยหนึ่ง ของ Gavrilu and Davis [11] ได้นำรูปแบบร่างกายของมนุษย์ที่ซับซ้อนกว่างานวิจัยที่ผ่านมาใช้ รูปแบบที่ว่านั้นคือ รูปแบบที่ใช้ super-quadratics มาเป็นตัวแทนอวัยวะส่วนต่างๆ รูปแบบของเป้าหมายจะถูกสร้างขึ้นแบบกึ่งอัตโนมัติ ในเบื้องต้นงานชิ้นนี้ ได้ใช้กล้องหลายตัวในการตรวจจับและติดตามร่างกายและอวัยวะภายนอกของเป้าหมาย เพื่อช่วยแก้ปัญหาเรื่องการบดบังอวัยวะบางส่วนจากบางมุมมองด้วย และเมื่อเร็วๆนี้ ในผลงานตีพิมพ์ของ Sidenbladh and Black [12] ได้กล่าวถึงวิธีการในการเรียนรู้ในการสร้างแบบของวัตถุและสิ่งแวดล้อม โดยใช้หลักการความน่าจะเป็น (learning probabilistic models of objects and scenes) และวิธีการที่เสนอนี้ได้ถูกนำมาใช้ในการตรวจจับและติดตาม ร่างกายมนุษย์ในสิ่งแวดล้อมที่ซับซ้อน

2) Non model-based Approaches วิธีการนี้ ไม่ได้ใช้ความรู้เกี่ยวกับรูปแบบหรือหุ่นจำลองของมนุษย์ เพื่อช่วยในการตรวจจับและติดตามการเคลื่อนไหวของร่างกายและอวัยวะภายนอกส่วนต่างๆ

Polona and Nelson [13] ได้กล่าวถึง วิธีการประมาณการเคลื่อนไหวของร่างกาย โดยไม่ต้องแยก  
หาการเคลื่อนไหวของอวัยวะส่วนต่างๆ Motoin field ที่คำนวณได้จากเฟรมที่อยู่ติดกันในวีดิทัศน์  
ถูกนำมาใช้เพื่อแยกแยะ และตรวจจับเป้าหมาย (ในงานวิจัยชิ้นนี้ เป้าหมายคือคนที่เดินผ่านหน้า  
กล้องเท่านั้น) และนำมาหาความคล้ายคลึงกับแม่แบบการเคลื่อนที่เชิงเวลาและพื้นที่ (spatio-  
temporal motion template ) ต่อมา Cai and Aggawal [14] ได้เสนอวิธีการตรวจจับ  
และติดตามการเคลื่อนไหวของมนุษย์ในอาคาร โดยใช้ข้อมูลจากวีดิทัศน์ขาว-ดำจากกล้องหลายตัว  
ชั้นแรก ร่างกายของมนุษย์ถูกแยกแยะและตรวจจับ โดยใช้เทคนิค frame differencing และ  
thresholding process หลังจากนั้นได้เลือกที่จะติดตามจุดต่างๆ ที่เลือกจาก แกนกลางของร่างกาย  
ส่วนบน (medial axis of the human upper body) วิธีการที่ใช้ในการติดตามจุด ต่างๆ  
ก็โดยการเปรียบเทียบหาความคล้ายคลึงระหว่างเฟรมที่อยู่ติดกัน โดยดูจากตำแหน่งและความ  
เข้มเข้มของสีในรูปภาพ อีกผลงานวิจัยของ Bregler and Malik [15] ได้ใช้หลักการของ  
การแยกแยะในเชิงความน่าจะเป็นของการเคลื่อนที่แบบ พลวัตของมนุษย์ (probabilistic  
decomposition of human dynamics) ในระดับต่างๆซึ่งประกอบด้วย low-level image layer  
representation, mid-level dynamics category และ high-level complex movement  
recognition งานวิจัยชิ้นนี้ได้รวบรวมเอาเทคนิคต่างๆ เช่น EM clustering, Gaussian mixture  
model, Kalman filter, linear dynamics model, dynamic programming และ HMM  
เพื่อใช้ในการติดตามและจดจำการเคลื่อนไหวของมนุษย์ เนื่องจากวิธีการนี้มีความซับซ้อนมาก และ  
ใช้เวลาในการประมวลผลค่อนข้างนาน จึงไม่เหมาะสมในการนำมาประยุกต์ใช้มากนัก

### 3. ระบบตรวจจับและติดตามการเคลื่อนไหวของบุคคลแบบอัตโนมัติ

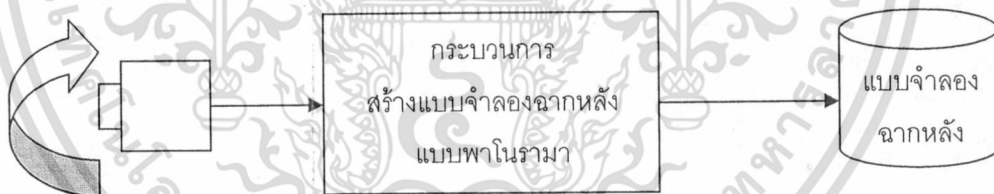
ระบบที่ทีมผู้วิจัยได้พัฒนาขึ้น ใช้กล้องที่มีสามารถถ่ายกัมเมยและซุมโดยการควบคุมผ่านสาย  
อนุกรมซึ่งต่อเชื่อมกับเครื่องคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคล ในงานวิจัยนี้ได้จำลองสถานการณ์สำหรับ  
ประยุกต์ใช้ระบบตรวจจับ และติดตามบุคคลเพื่อการรักษาความปลอดภัย โดยตัวกล้องได้ถูกติดตั้ง  
และหันหน้าไปยังประตูทางเข้าห้องวิจัย เพื่อคอยตรวจจับการเคลื่อนไหวบริเวณทางเข้าพื้นที่เฝ้า  
ระวัง เมื่อมีการเคลื่อนไหวเกิดขึ้นกล้องจะทำการติดตามและตรวจสอบว่าวัตถุที่เคลื่อนไหวเป็น  
บุคคลหรือไม่ โดยกระบวนการในการทำงานแบ่งออกเป็น 2 กระบวนการหลักได้แก่ กระบวนการ  
เตรียมการ และ กระบวนการตรวจจับและติดตาม

### 3.1 กระบวนการเตรียมการ

ในขั้นตอนนี้ เราจะทำการเก็บวีดิทัศน์แบบพาโนรามาของฉากหลัง โดยกล้องจะทำสายประมาณ 120 องศา จากซ้ายไปขวาเพื่อเก็บวีดิทัศน์ในแต่ละมุมมอง เพื่อให้ครอบคลุมบริเวณห้องปฏิบัติการที่ทำการทดลอง ในการสร้างแบบจำลองฉากหลัง สำหรับงานวิจัยนี้ได้ใช้อัลกอริทึม ที่นำเสนอโดย Horprasert et al. [16] ซึ่งเป็นวิธีที่ทำงานได้ดี ในสภาพภายในอาคารที่มีการเปลี่ยนแปลงของแสงเงา และเป็นวิธีที่ความซับซ้อนในการคำนวณไม่สูงนัก เหมาะกับระบบที่ต้องทำงานแบบทันที (real-time system) ดังรูปที่ 1

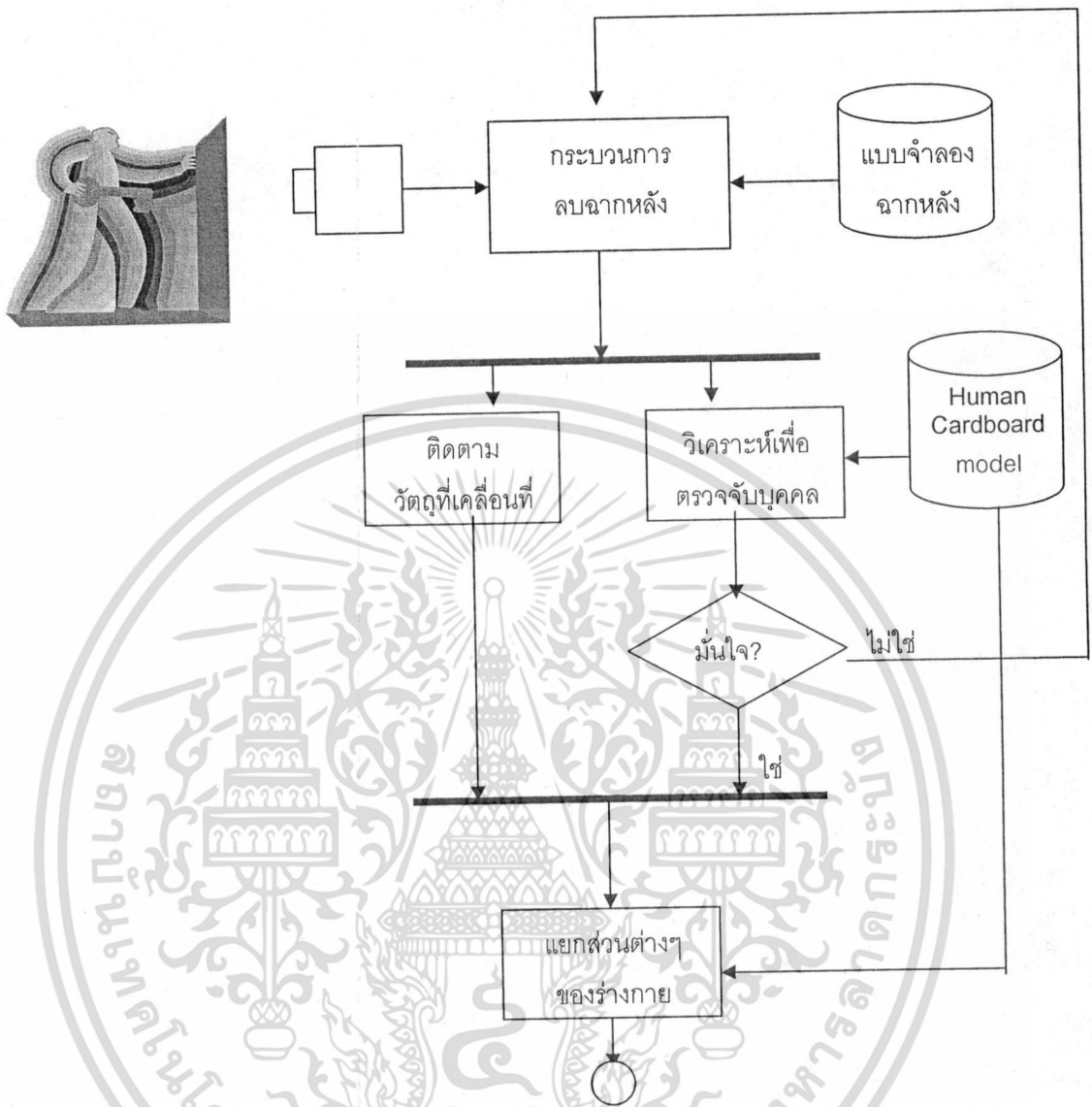
### 3.2 กระบวนการตรวจจับและติดตาม

ในกระบวนการตรวจจับและติดตามนี้ ระบบจะทำการตรวจจับเพื่อหาพิกเซลที่มีการเคลื่อนไหว แล้ววิเคราะห์ดูว่าเป็นบุคคลหรือไม่ โดยระหว่างที่วิเคราะห์เพื่อหาคำตอบก็จะทำการติดตามการเคลื่อนไหวของวัตถุไปด้วย เทคนิคนี้นักวิจัยหลายกลุ่มเชื่อว่าเป็นเทคนิคที่ให้ผลดีกว่าการตรวจจับและติดตามแบบแยกส่วนกันทำ รูปที่ 2 แสดงโครงสร้างของระบบสำหรับกระบวนการตรวจจับและติดตามบุคคลจากวีดิทัศน์



รูปที่ 1 แสดงกระบวนการในขั้นเตรียมการ

ซึ่งเป็นขั้นตอนของการสร้างแบบจำลองฉากหลังของห้องขณะที่ไม่มีบุคคล



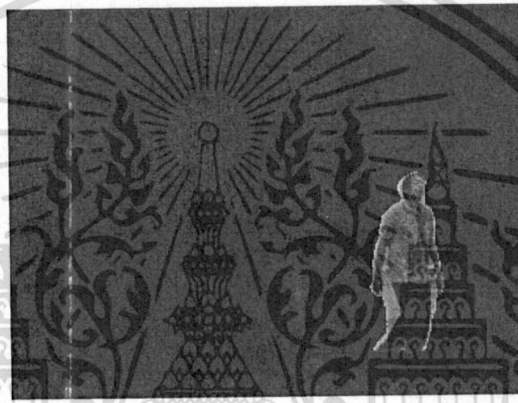
รูปที่ 2 แสดงโครงร่างของระบบสำหรับกระบวนการตรวจจับและติดตามบุคคล

จากรูปที่ 2 ตอนเริ่มต้นกล้องจะถูกตั้งไว้ที่มุมที่หันไปทางพื้นที่ที่เฝ้าระวัง เช่น ที่ประตูทางเข้าห้อง สัญญาณวีดิทัศน์จากกล้องจะถูกส่งมาประมวลผล จากการทำทราบดีนค่ามุมสายของกล้อง เราสามารถทำการลบฉากหลัง เพื่อตัดแยกพิกเซลของฉากหน้า หากมีการเคลื่อนไหวในฉากเกิดขึ้น ผลลัพธ์จากการลบฉากหลังจะถูกนำไปจัด ความผิดพลาดโดยกระบวนการ spatial filtering ถ้าพบค่าพื้นที่ของฉากหน้ามีขนาดใหญ่เพียงพอที่จะเป็นบุคคล ระบบจะทำการวิเคราะห์เพื่อ

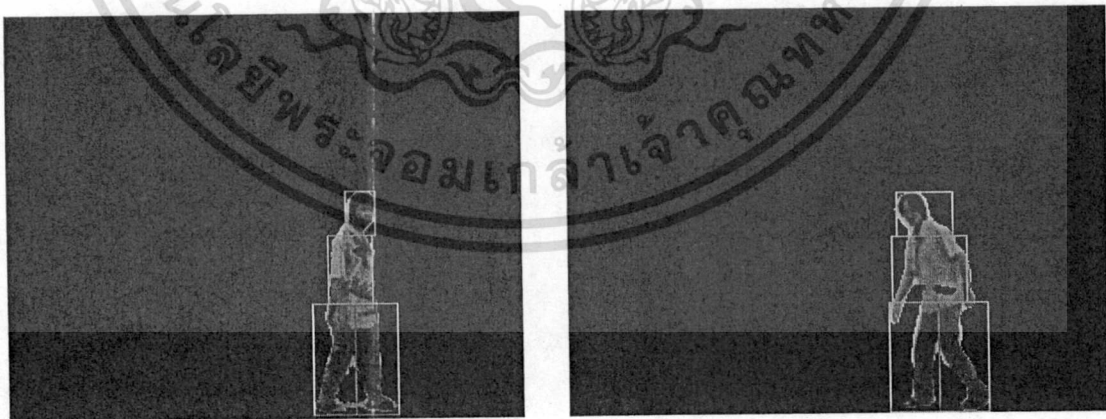
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตรวจจับว่าเป็นบุคคลหรือไม่ โดยการเปรียบเทียบกับแบบจำลองมนุษย์แบบการ์ด (Human Cardboard Model) [17] รูปที่ 3 แสดงผลการลบฉากหลัง

ขณะตรวจจับระบบก็จะทำการติดตามวัตถุที่เคลื่อนที่นั้นไปด้วย โดยใช้ความสามารถในการสายกัมเมยของกล้อง เพื่อให้วัตถุนั้นอยู่ในมุมมองตลอด วิธีการดังกล่าวนี้สามารถเพิ่มประสิทธิภาพและความแม่นยำในการตรวจจับ เมื่อพบว่าเป็นมนุษย์ ระบบจะทำการตัดแยกพื้นที่โครงร่างบุคคลออกเป็นส่วนๆ ได้แก่ ส่วนศีรษะ ส่วนลำตัว ส่วนแขนทั้งสองข้าง และส่วนขาทั้งสองข้าง โดยใช้แบบจำลองมนุษย์แบบการ์ดดังกล่าว

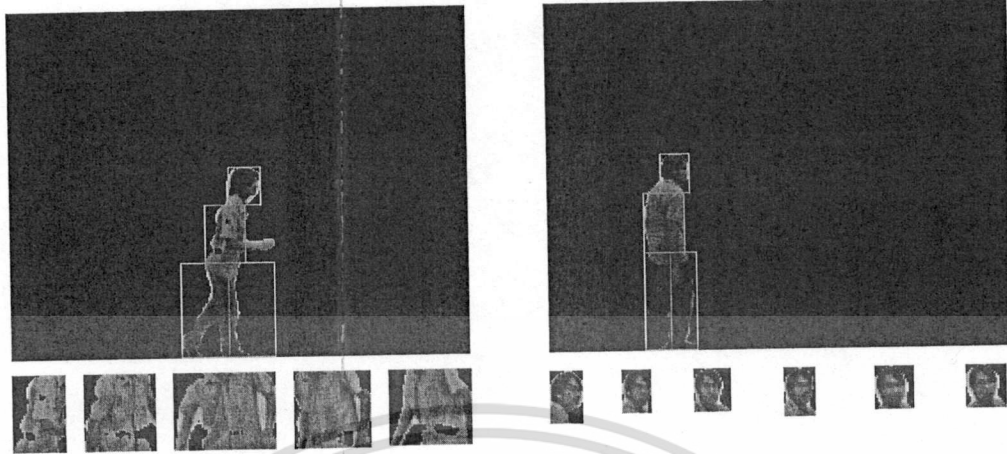


รูปที่ 3 แสดงผลการลบฉากหลังและได้กำจัดความผิดพลาดแล้ว



รูปที่ 4 แสดงการวิเคราะห์เพื่อตรวจจับบุคคลโดยใช้แบบจำลอง Human Cardboard

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 5 แสดงผลการตัดแยกส่วนต่างๆของบุคคล โดยใช้แบบจำลอง Cardboard ภาพซ้ายแสดงการตัดแยกส่วนลำตัว ส่วนภาพขวา แสดงผลการตัดแยกส่วนศีรษะ

#### 4. สรุป

รายงานฉบับนี้กล่าวถึงผลการศึกษาและพัฒนาระบบคอมพิวเตอร์วิชั่น เพื่อใช้ในการตรวจจับและติดตามการเคลื่อนไหวของมนุษย์จากวิดีโอ โดยใช้กล้องที่สามารถถ่ายกัมมิงและซูมได้ โดยใช้หลักการ สร้างรูปแบบจากหลังแบบพาโนรามา จากนั้นทำการลบฉากหลังเพื่อได้ส่วนของฟิกเชลที่เป็นฉากหน้าซึ่งก็คือวัตถุที่เคลื่อนที่นั่นเอง ในการตรวจจับว่าวัตถุนั้นเป็นบุคคลหรือไม่ และแยกแยะอวัยวะต่างๆ กรณีที่พบว่าเป็นบุคคล จะใช้รูปแบบมนุษย์แบบ cardboard ซึ่งถ่ายและได้ผลดีในกรณีที่มนุษย์ ที่อยู่ในท่ายืนหรือเดิน หลังจากตรวจจับและวิเคราะห์แล้วพบว่า เป็นมนุษย์ ระบบสามารถควบคุมให้กล้องสามารถเคลื่อนที่เพื่อติดตามบุคคลนั้นๆแบบทันทีได้

## 5. เอกสารอ้างอิง

- [1] Pece A E C. People Tracking in Surveillance Applications. *Proc. 2<sup>nd</sup> IEEE Int'l Workshop On Performance Evaluation of Tracking and Surveillance (PETS 2001)* 2001.
- [2] Greiffenhagen M, Ramesh V, Niemann H. The Systematic Design and Analysis Cycle of a Vision System: A Case Study in Video Surveillance. *Proc. IEEE Conf. On Computer Vision and Pattern Recognition* 2001, Vol2:704-711.
- [3] Aggarwal J K, Cai Q. Human Motion Analysis: A Review. *Proc. IEEE Workshop on Motion of Non-rigid and Articulated Objects* 1997, 90-102.
- [4] Gavrilu D M. The Visual Analysis of Human Movement: A Survey. *Computer Vision and Image Understanding* 1999, 73(1).
- [5] Moeslund T, Granum E. A Survey of Computer Vision-based Human Motion Capture. *Computer Vision and Image Understanding* 2001, 81(3).
- [6] O'Rourke J, Badler N I. Model-based Image Analysis of Human Motion using Constraint Propagation. *IEEE Transaction on Pattern Recognition and Machine Intelligence* 1980, 2(6):522-536.
- [7] Hogg D. Model-based Vision: A Program to See a Walking Person. *Image and Vision Computing* 1983, 1(1):5-20.
- [8] Rohr K. Towards Model-based Recognition of Human Movements in Image Sequences. *CVGIP: Image Understanding* 1994, 59(1):94-115.
- [9] Marr D, Nishihara H K. Representation and Recognition of the Spatial Organization of Three-dimensional Shapes. *Proc. R. Soc. London* 1978, B:269-294.
- [10] Ju S, Black M J, Yacoob Y. Cardboard People: A Parameterized Model of Articulated Motion. *Proc. Int'l Conf. On Face and Gesture Recognition* 1996, 38-44.
- [11] Gavrilu D M, Davis L S. Towards 3D Model-based Tracking and Recognition of Human Movement. *Proc. Int'l Workshop on Automatic Face and Gesture Recognition* 1995.
- [12] Sidenbladh H, Black M J. Learning Image Statistics for Bayesian Tracking. *Proc. IEEE Int'l Conf. On Computer Vision* 2001, 706-716.
- [13] Polana R, Nelson R. Low Level Recognition of Human Motion. *Proc. IEEE Workshop on Motion of Non-rigid and Articulated Objects* 1994.

- [14] Cai Q, Aggarwal J K. Tracking Human Motion Using Multiple Cameras. *Proc. Int'l Conf. On Pattern Recognition* 1996.
- [15] Bregler C, Malik J. Tracking People with Twists and Exponential Maps. *Proc. Computer Vision and Pattern Recognition* 1998, 8-15.
- [16] T. Horprasert, D. Harwood, and L. S. Davis, "A Statistical Approach for Real-time Robust Background Subtraction and Shadow Detection", *Proc. IEEE Frame Rate Workshop*, Greece, 1999.
- [17] Y. Sugaya and K. Kanatani, "Extracting Moving Objects from a Moving Camera Video Sequence", *Proc. 10<sup>th</sup> Symposium on Sensing via Image Information (SSII 2004)*, Japan, 2004, pp:279-284.
- [18] A. Hampapur, S. Pankanti, A. Senior, Y.L.Tian, L. Brown, and R. Boll, "Face Cataloger: Multi-Scale Imaging for Relating identity to Location", *Proc. IEEE Intl. Conf. Advanced Video and Signal Based Surveillance (AVSS 2003)*, IEEE Press, 2003, pp.13-20.



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้