

การวิเคราะห์ลายเซ็น
SIGNATURE ANALYSIS

วิทยานิพนธ์
ห้ามนำออกนอกห้องสมุด



นางสาวปิยมาศ ใจ่วมณี
MISS. PIYAMAS NGOWMANEE



วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชาวิทยาการคอมพิวเตอร์และเทคโนโลยีสารสนเทศ
บัณฑิตวิทยาลัย
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ. 2538

ISBN 974-621-398-9

เลขที่.....
เลขที่..... 23850
วันที่..... 9 ก.ย. 2538

ลิขสิทธิ์ของบัณฑิตวิทยาลัย สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถนำออกนอกห้องสมุดได้

SIGNATURE ANALYSIS



**A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT
OF THE REQUIREMENTS FOR THE DEGREE
MASTER OF SCIENCE PROGRAM IN COMPUTER SCIENCE AND INFORMATION TECHNOLOGY
GRADUATE SCHOOL**

KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG

1995

ISBN 974-621-398-9

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หัวข้อวิทยานิพนธ์	การวิเคราะห์ลายเส้นต์
นักศึกษา	นางสาวปิยมาศ ใจวมณี
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์	ผศ.ดร.บุญวัฒน์ อัดชู
ระดับการศึกษา	วิทยาศาสตร์มหาบัณฑิต
ภาควิชา	สาขาวิชาวิทยาการคอมพิวเตอร์และเทคโนโลยีสารสนเทศ คณิตศาสตร์และวิทยาการคอมพิวเตอร์ คณะวิทยาศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
พ.ศ.	2538

บทคัดย่อ

ลายเส้นต์เป็นสิ่งสำคัญที่ใช้แทนตัวบุคคลซึ่งนิยมใช้กันโดยทั่วไปทั้งนี้เนื่องจากลายเส้นต์ของ
คนแต่ละคนจะมีลักษณะที่แตกต่างกัน ยากที่จะปลอมแปลงหรือลอกเลียนแบบได้ การพิสูจน์ส่วน
ใหญ่ยังคงใช้วิธีการเปรียบเทียบกับสายตา ดังนั้น หากมีการนำคอมพิวเตอร์ ซึ่งเป็นเทคโนโลยีสมัย
ใหม่มาช่วยในการเก็บข้อมูลลายเส้นต์และตรวจสอบ ก็จะทำให้การตรวจสอบลายเส้นต์มีความ
สะดวกรวดเร็ว ความน่าเชื่อถือ และความถูกต้องมากขึ้น

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้เป็นการศึกษาลักษณะของลายเส้นต์ เพื่อวิเคราะห์หาจุดเด่นของข้อมูล
ลายเส้นต์ และนำลักษณะเด่นเหล่านั้นมาใช้ในการแยกแยะและพิสูจน์ลายเส้นต์ โดยทำการรับ
ข้อมูลลายเส้นต์เข้าสู่คอมพิวเตอร์แบบออนไลน์ (On-line) ผ่านกระดาษขีเล็กทรอนิกส์ (Digitizer) ซึ่ง
นอกจากจะได้ค่าพิกัดของลายเส้นต์แล้ว ยังได้ข้อมูลเวลาในการเส้นต์มาใช้ประกอบการวิเคราะห์ด้วย
ทำให้การตรวจสอบมีความถูกต้องสูงขึ้น ต่างจาก การรับข้อมูลแบบออฟไลน์ (Off-line) ซึ่งจะได้
เฉพาะค่าพิกัดของลายเส้นต์เพียงอย่างเดียว เนื่องจาก เป็นการรับข้อมูลลายเส้นต์ซึ่งเส้นต์ลงบน
กระดาษไว้แล้วเข้าสู่คอมพิวเตอร์โดยผ่านสแกนเนอร์ (Scanner) จากนั้นก็จะนำข้อมูลที่ได้ออกไปทำการ
ประมวลผลเบื้องต้น เพื่อตัดข้อมูลที่ไมเกี่ยวข้องกัปัญหาออกไป ซึ่งจะทำให้การดำเนินงานในขั้น
ต่อไปมีความถูกต้องและรวดเร็วยิ่งขึ้น เมื่อได้ข้อมูลที่ผ่านการประมวลผลเบื้องต้นมาแล้ว ก็จะนำ
ข้อมูลนี้ไปใช้ในการวิเคราะห์หาลักษณะเด่นที่สามารถใช้เพื่อแยกแยะและพิสูจน์ลายเส้นต์ได้ เมื่อมี
ข้อมูลลาย-เส้นต์ที่ต้องการตรวจสอบเข้ามา จะนำลายเส้นต์นั้นมาคำนวณหาลักษณะเด่นเดียวกันนี้
และนำไปเปรียบเทียบกับลายเส้นต์ในฐานข้อมูล เพื่อระบุว่าลายเส้นต์นั้นเป็นของผู้ใด

จากผลการทดลอง โดยการใช้ผู้ทดลอง 20 คนเซนต์หลายเซนต์คนละ 20 ครั้ง เพื่อเก็บไว้ เป็นลายเซนต์ในฐานะข้อมูล ใช้จำนวนครั้งในการยกปากกา ค่าพิกัดตามแนวตั้ง ค่าพิกัดตามแนวนอน ความเร็ว ความแรง และทิศทางในการเซนต์เป็นลักษณะเด่นในการวิเคราะห์ และทำการเปรียบเทียบ ด้วยวิธี Ucledian Distance และ Syntactic Pattern Recognition สามารถวิเคราะห์ได้ถูกต้องร้อยละ 82 ถูกตัดทิ้งไปร้อยละ 10 และวิเคราะห์ผิดพลาดร้อยละ 18 ด้วยความเร็วในการวิเคราะห์เฉลี่ยประมาณ ลายเซนต์ละ 1 นาที โดยโปรแกรมที่ใช้ในการวิเคราะห์ลายเซนต์เขียนขึ้นจากภาษาเทอร์โบปาสคาลสำหรับวินโดวส์ (Turbo Pascal for Windows) ภายใต้วินโดวส์เวอร์ชัน 3.11 บนเครื่อง IBM Compatible ซึ่งทำงานที่ความเร็ว 32 MHz



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Thesis Title	Signature Analysis
Student	Miss. Piyamas Ngowmanee
Thesis Advisor	Assistant Prof. Dr.Boonwat Attachoo
Level of Study	Master of Science Program in Computer Science and Information Technology Mathematics and Computer Science Department Faculty of Science King Mongkut's Institute of Technology Ladkrabang
Year	1995

ABSTRACT

The signature is an important feature that have been used to identify signer and admire all the world because the signature of different persons have the different characteristics and it is difficult to forge. The verification method that generally use is the comparision by eyesight. Computer which is a new technology can improve the ways we store and verify the signature so the signature verification is convenient, speedily and reliable more than the ways we use now.

This thesis study a characteristics of the signature, analyse the features of signature and use these features to verify genuine or forgery signature. The online signature is fed to the computer pass a digitizer which provide not only a coordinates information but a timing information too. The verification process which use a timing information, will have a higher accuracy than a process that use only a coordinate of the signature. When we get a signature data from an input device, we do preprocessing to remove spurious information. Next, the feature extraction process is done. When we want to verify a signature, we will input the signature to a computer pass a digizer and extract the features of the signature. Then we will compare these features with the signatures in the reference database to identify the signer.

In the experiment, twenty persons signed their genuine signatures twenty times each into the reference database. By using stroke number, x-direction, y-direction, velocity, acceleration and direction of signature as features and using Ucledian Distance and Syntactic Pattern Recognition compare features of the input signature with features of the reference signatures we have eighty-two percentages correct, ten percentages reject, and eighteen percentages incorect. The speed of

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

the verification process is about one minute. Program was written in Turbo Pascal for Windows which run under Microsoft Windows 3.11 on the 32 MHz IBM Compatible computer.



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กิตติกรรมประกาศ

ขอกราบขอบพระคุณบิดา มารดาที่ให้การสนับสนุนในด้านการศึกษามาโดยตลอด

ขอขอบพระคุณ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. บุญวัฒน์ อัดชู ที่ให้คำปรึกษาแนะนำในการจัดทำวิทยานิพนธ์ฉบับนี้จนสำเร็จลุล่วงด้วยดี

ขอขอบพระคุณคณาจารย์ในหลักสูตรวิทยาการคอมพิวเตอร์และเทคโนโลยีสารสนเทศ ซึ่งเป็นผู้ประสิทธิ์ประสาทความรู้

ขอขอบพระคุณอาจารย์วราภรณ์ เรืองรัตนเมธี ที่คอยห่วงใยและให้คำปรึกษาแนะนำมาโดยตลอด

ขอขอบพระคุณเจ้าหน้าที่สำนักวิจัยและบริการคอมพิวเตอร์ทุกท่าน ที่ให้ความช่วยเหลือในด้านต่างๆ

ขอบคุณพี่ๆ เพื่อนๆ และน้องๆ ทุกคนที่ให้อกำลังใจและช่วยเหลือจนวิทยานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จลุล่วงลงได้

ปิยมาศ ใจวมณี

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อ	I
Abstract	III
กิตติกรรมประกาศ	V
สารบัญ	VI
สารบัญภาพประกอบ	VIII
สารบัญตาราง	IX
บทที่ 1 บทนำ	1
1.1 ที่มาและความสำคัญของปัญหา	1
1.2 ผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง	1
1.3 ความแตกต่างระหว่างวิทยานิพนธ์นี้และงานวิจัยที่ผ่านมา	3
1.4 วิธีดำเนินงานโดยย่อ	3
1.5 ข้อยกเว้นของระบบ	4
บทที่ 2 อุปกรณ์ที่ใช้ในการเก็บข้อมูลและลักษณะของข้อมูล	5
2.1 กระดาษขลิกล็อกทรอนิกส์	5
2.1.1 หลักการทำงานและการควบคุมอุปกรณ์ป้อนข้อมูล	7
2.1.2 กระดาษขลิกล็อกทรอนิกส์ที่ใช้ในงานวิจัย	13
2.2 ลักษณะของข้อมูล	14
2.3 ตัวอย่างข้อมูลที่ใช้ในงานวิจัย	15
บทที่ 3 การระบุตัวบุคคลและการประมวลผลเบื้องต้น	17
3.1 การระบุตัวบุคคล	17
3.2 การประมวลผลเบื้องต้น	21
บทที่ 4 การเลือกลักษณะเด่น	29
4.1 ลักษณะเด่นที่นิยมใช้ในการวิเคราะห์หลายเซนต์	29
4.2 ลักษณะเด่นที่ใช้ในวิทยานิพนธ์	30

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
บทที่ 5 การเปรียบเทียบลายเซนต์	36
5.1 การเปรียบเทียบแบบ Ucledian Distance	36
5.2 การเปรียบเทียบแบบ Syntactic	38
บทที่ 6 การตัดสินใจ	39
6.1 ความแตกต่างระหว่างลายเซนต์	39
6.2 ค่าขอบเขตในการตัดสินใจ	58
บทที่ 7 ผลการทดลอง	60
7.1 โปรแกรมวิเคราะห์ลายเซนต์	60
7.2 ผลการตรวจสอบลายเซนต์	64
บทที่ 8 บทสรุป	66
8.1 สรุปผลการทำงานของระบบ	66
8.2 ข้อจำกัดของระบบ	66
8.3 ข้อเสนอแนะสำหรับการพัฒนาระบบต่อไปในอนาคต	66
เอกสารอ้างอิง	68
ภาคผนวก ก. ผังงานการวิเคราะห์ลายเซนต์	70
ภาคผนวก ข. โปรแกรมวิเคราะห์ลายเซนต์	74
ภาคผนวก ค. บทความการวิเคราะห์ลายเซนต์ภาษาไทย	110
ประวัติผู้เขียน	117

สารบัญตาราง

	หน้า
ตารางที่ 2.1 รูปแบบของข้อมูล	5
ตารางที่ 2.2 ค่ามิติแฟล็กของการกด	7
ตารางที่ 5.1 ตารางเปรียบเทียบลักษณะเด่นของลายเซนต์จริง	37
ตารางที่ 5.2 ตารางเปรียบเทียบลักษณะเด่นของลายเซนต์ที่ไม่ถูกต้อง	37
ตารางที่ 6.1 ผลการเปรียบเทียบลายเซนต์	59
ตารางที่ 7.1 สรุปผลการวิเคราะห์ลายเซนต์	64



สารบัญภาพประกอบ

	หน้า
รูปที่ 2.1 ส่วนประกอบของกระดาศิเล็กทรอนิกส์	6
รูปที่ 2.2 ผังงานสำหรับโปรแกรมหลักในการอ่านข้อมูลและควบคุม กระดาศิเล็กทรอนิกส์	8
รูปที่ 2.3 ผังงานการรับและถอดรหัสข้อมูล	9
รูปที่ 2.4 โปรแกรมย่อยในการรับข้อมูล	11
รูปที่ 2.5 ตัวอย่างข้อมูลลายเซนต์	16
รูปที่ 3.1 ประเภทของการระบุตัวบุคคล	18
รูปที่ 3.2 ขั้นตอนการพิสูจน์ลายเซนต์	19
รูปที่ 3.3 ตัวอย่างลายเซนต์	24
รูปที่ 3.4 ตัวอย่างลายเซนต์จริงและลายเซนต์ที่ผ่านการ Normalization แล้ว	28
รูปที่ 4.1 ตัวอย่างกราฟค่าพิกัดตามแนวนอน	33
รูปที่ 4.2 ตัวอย่างกราฟค่าพิกัดตามแนวตั้ง	34
รูปที่ 4.3 ตัวอย่างกราฟความเร็วในการเซนต์	34
รูปที่ 4.4 ตัวอย่างกราฟความเร่งในการเซนต์	35
รูปที่ 4.5 ตัวอย่างกราฟทิศทางในการเซนต์	35
รูปที่ 6.1 การแบ่งประเภทของความแตกต่าง	39
รูปที่ 6.2 กราฟค่าพิกัดตามแนวนอนของบุคคลต่างๆ	43
รูปที่ 6.3 กราฟค่าพิกัดตามแนวตั้งของบุคคลต่างๆ	46
รูปที่ 6.4 กราฟความเร็วของบุคคลต่างๆ	49
รูปที่ 6.5 กราฟความเร่งของบุคคลต่างๆ	52
รูปที่ 6.6 กราฟทิศทางในการเซนต์ของบุคคลต่างๆ	55
รูปที่ 6.7 กราฟความสัมพันธ์ระหว่างความถูกต้องและค่าขอบเขต ในการตัดสินใจ	58
รูปที่ 7.1 เมนูหลักของโปรแกรมวิเคราะห์ลายเซนต์	60
รูปที่ 7.2 จอภาพสำหรับป้อนข้อมูลลายเซนต์เข้าสู่ฐานข้อมูล	61
รูปที่ 7.3 จอภาพสำหรับป้อนข้อมูลลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบ	61
รูปที่ 7.4 ตัวอย่างลายเซนต์และกราฟลักษณะเด่นของลายเซนต์	62

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ที่มาและความสำคัญของปัญหา

ในปัจจุบันได้มีการนำคอมพิวเตอร์มาใช้ในการทำงาน อย่างกว้างขวาง เพื่อช่วยเพิ่มประสิทธิภาพ และความเร็วในการทำงาน จุดหนึ่งที่ต้องมีการนำคอมพิวเตอร์มาช่วยในการทำงานก็คือ การตรวจสอบลายเซ็น ซึ่งเป็นวิธีการพิสูจน์ตัวบุคคลที่นิยมใช้กันโดยทั่วไป ไม่ว่าจะเป็นการติดต่อภายในหน่วยงาน หรือ การติดต่อกับสถานที่ราชการและสถาบันการเงินต่างๆ แต่ในปัจจุบันนี้ การตรวจสอบลายเซ็นยังคงทำด้วยวิธีการเปรียบเทียบด้วยสายตา ซึ่งบางครั้งอาจเกิดความล่าช้า และมีโอกาสผิดพลาดได้ โดยเฉพาะเมื่อเอกสารที่มีตัวอย่างลายเซ็น เช่น สมุดเงินฝากหาย จะทำให้ไม่มีข้อมูลอ้างอิงในการตรวจสอบ และการปลอมแปลงก็ล้ามารถทำได้ไม่ยาก ดังนั้น เพื่อความสะดวกและความถูกต้องในการตรวจสอบลายเซ็น จึงควรมีการนำคอมพิวเตอร์ ซึ่งเป็นเทคโนโลยีที่มีประสิทธิภาพมาใช้ นอกจากนี้ ความเจริญเติบโตอย่างรวดเร็วของเทคโนโลยีคอมพิวเตอร์ยังทำให้เรามีอุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีประสิทธิภาพมาช่วยเพิ่มความสะดวกในการทำงานอีกด้วย เช่น กระจาดะอิเล็คทรอนิกส์ (DIGITIZER) ซึ่งเป็นอุปกรณ์รับข้อมูลเข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์แบบออนไลน์ (On-line) ทำให้ได้ข้อมูลสำหรับใช้ในการตรวจสอบลายเซ็นมากกว่าการใช้สแกนเนอร์ (Scanner) อ่านข้อมูลลายเซ็นที่เซ็นไว้บนกระจาดะเข้าสู่คอมพิวเตอร์ คือ ข้อมูลเวลา ซึ่งจะช่วยเพิ่มความถูกต้องในการตรวจสอบ และลดโอกาสในการเกิดข้อผิดพลาดลงได้มาก

1.2 ผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

1.2.1 COMPUTER DETECTION OF FREEHAND FORGERIES, ROGER N.NAGEL AND AZRIEL ROSENFELD, IEEE TRANSACTIONS ON COMPUTER. VOL C-26, NO. 9, SEPTEMBER 1977.

งานวิจัยนี้เป็นการตรวจสอบลายเซ็นบนเช็คธนาคาร ซึ่งเป็นการตรวจสอบลายเซ็นแบบออฟไลน์ (Off-line) โดยใช้อัตราส่วนของขนาด (size ratio) และความเอียง (slant) ของลายเซ็น โดยเริ่มต้นจะทำการ Automatic thresholding เพื่อแยกลายเซ็นออกมาจากฉากหลัง, Analysis of projections เพื่อทำการแบ่ง (segment) ลายเซ็นออกเป็นบริเวณตามแนวตั้ง (vertical zones), Detection of tall letter เพื่อ แบ่ง (segment) ตัวอักษรนั้นออกเป็นบริเวณตามแนวนอน (horizontal zones), และระบุตัวอักษรที่มีขนาดยาวนั้นตามตัวสะกดของลายเซ็น โดยสมมติว่าทราบว่าลายเซ็น ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

นั้นสะกดอย่างไร จากผลการทดสอบโดยใช้กลุ่มข้อมูลขนาดเล็ก พบว่า งานวิจัยนี้สามารถตรวจหาลายเซ็นต์ปลอมได้เป็นอย่างดี คือ ในการทดลองครั้งแรก ซึ่งใช้ลายเซ็นต์จริง 6 ลายเซ็นต์ และลายเซ็นต์ปลอม 9 ลายเซ็นต์ พบว่า ค่าเฉลี่ยในการวิเคราะห์ลายเซ็นต์จริงได้ถูกต้องเท่ากับ 92% และค่าเฉลี่ยในการตรวจพบลายเซ็นต์ปลอมเท่ากับ 100% ส่วนในการทดลองครั้งที่ 2 ซึ่งใช้ลายเซ็นต์จริง 5 ลายเซ็นต์ และลายเซ็นต์ปลอม 5 ลายเซ็นต์ พบว่าสามารถวิเคราะห์ลายเซ็นต์จริงได้ถูกต้อง 38% และ ลายเซ็นต์ปลอม 100%

1.2.2 SIGNATURE RECOGNITION THROUGH SPECTRAL ANALYSIS, CHAN F. LAM AND DAVID KAMIN. PATTERN RECOGNITION, VOL 22, NO.1, PP. 39-44, 1989

งานวิจัยนี้เป็นการใช้ Fast Fourier transformation แปลงลายเซ็นต์ที่ทำกร normalization แล้วไปเป็น frequency domain แล้วจึงเลือก harmonic amplitudes เป็นลักษณะเด่นสำหรับการวิเคราะห์แบบ stepwise discriminant analysis โดยจะรับลายเซ็นต์เข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์แบบออนไลน์ จากผลการทดลองโดยใช้ลายเซ็นต์จริง 8 ลายเซ็นต์ของบุคคล 1 คน และลายเซ็นต์ปลอมของผู้อื่น 19 คนๆ ละ 8 ลายเซ็นต์ พบว่ามีอัตราความผิดพลาด 2.5%

1.2.3 HANDWRITER IDENTIFICATION FROM ONE-BIT QUANTIZED PRESSURE PATTERNS, K.P. ZIMMERMANN AND M.J. VARADY, PATTERN RECOGNITION, VOL 18, NO.1, PP. 63-72, 1985.

งานวิจัยนี้เป็นการรับลายเซ็นต์เข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์แบบออนไลน์ด้วยความถี่ในการสุ่ม 100 MHz และเก็บข้อมูลลายเซ็นต์ไว้ในรูป rectangular waveform แล้วใช้ analog pressure pattern ของลายเซ็นต์เป็นลักษณะเด่นของข้อมูล จากผลการทดลองกับกลุ่มทดลอง 9 คน ซึ่งเซ็นต์ลายเซ็นต์คนละ 10 ครั้ง พบว่า อัตราการรู้จำโดยรวมอยู่ระหว่าง 50%-70% และมีอัตราวิเคราะห์ผิดพลาดโดยยอมรับลายเซ็นต์ปลอม 4%-12% ซึ่งจากผลการทดลองสรุปได้ว่า สาเหตุที่อัตราความผิดพลาดยังสูงอยู่เนื่องจากไม่ได้นำข้อมูลเวลา ซึ่งเป็นส่วนที่มีความสำคัญต่อการวิเคราะห์ มาพิจารณาร่วมด้วย

1.2.4 ON-LINE RECOGNITION BY DEVIATION-EXPANSION MODEL AND DYNAMIC PROGRAMMING MATCHING, CHANG KENG LIN, KO-CHIN FAN AND FRANK TZE-PA LEE. PATTERN RECOGNITION, VOL 26, NO. 2, PP. 259-268, 1993

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

งานวิจัยนี้เป็นระบบการรู้จำตัวอักษรภาษาจีนแบบออนไลน์ โดยใช้วิธี Model base recognition และใช้ stroke เป็นลักษณะเด่น สำหรับการประเมินความคล้ายของตัวอักษรในฐานข้อมูลและตัวอักษรที่ต้องการตรวจสอบนั้นใช้วิธี Dynamic programming matching ในการวิจัยนี้ได้ใช้ตัวอักษรตัวอย่างจำนวน 54,000 ตัว ซึ่งเขียนใน square style โดยบุคคล 10 คน ส่วนในฐานข้อมูลมีตัวอย่างตัวอักษร 5,400 ตัว อัตราการรู้จำที่ได้เท่ากับ 87.4% อัตราการแยกแยะสะสมในการเลือกตัวอักษร 3 ตัวที่ใกล้เคียงที่สุดเท่ากับ 94.3% อัตราการแยกแยะสะสมในการเลือกตัวอักษร 10 ตัวที่ใกล้เคียงที่สุดเท่ากับ 98% ส่วนที่เหลืออีก 2.3% เป็นอัตราความผิดพลาดของระบบ (system error rate) โดยเวลาเฉลี่ยในการรู้จำเท่ากับ 2.5 วินาทีต่อตัวอักษรหนึ่งตัว

1.3 ความแตกต่างระหว่างวิทยานิพนธ์นี้และงานวิจัยที่ผ่านมา

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้เป็นการศึกษางานวิจัยที่ได้กล่าวมาข้างต้น และนำมาประยุกต์ใช้ให้เหมาะสมกับเครื่องมือที่มี และเป้าหมายที่ต้องการ คือ การวิเคราะห์ลายเส้นแบบออนไลน์ โดยนำวิธีการต่างๆ มาปรับปรุง เนื่องจากงานวิจัยบางงานก็เป็นการรู้จำแบบออฟไลน์ บางงานเป็นงานวิจัยแบบออนไลน์แต่ปัญหาที่สนใจแตกต่างจากในวิทยานิพนธ์ เช่น การรู้จำลายมือเขียน บางงานเป็นการรู้จำลายเส้นแบบออนไลน์ แต่ก็เป็นการใช้ลักษณะเด่นอื่นที่ไม่เหมาะสมกับอุปกรณ์ที่ใช้ในวิทยานิพนธ์นี้ และมีการศึกษาเพิ่มเติมจากทฤษฎีการรู้จำ เพื่อพัฒนาเป็นระบบการวิเคราะห์ลายเส้นนี้ขึ้นมา

1.4 วิธีดำเนินงานโดยย่อ

วิทยานิพนธ์นี้เป็นการวิเคราะห์ลายเส้นภาษาไทย โดยจะรับข้อมูลลายเส้นเข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์ผ่านกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ เพื่อนำไปเก็บไว้เป็นฐานข้อมูลลายเส้น สำหรับใช้ในการตรวจสอบลายเส้น โดยจะไม่พิจารณาแรงกดปากกาในขณะเขียน จากนั้น เมื่อต้องการตรวจสอบลายเส้น ก็จะต้องเขียนลายเส้นลงบนกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ แล้วจึงนำข้อมูลที่ได้ไปเปรียบเทียบกับลายเส้นในฐานข้อมูล เพื่อตรวจสอบว่าลายเส้นนั้นเป็นลายเส้นของผู้ใด โดยมีกระบวนการในการวิเคราะห์ลายเส้นดังนี้ คือ

1. การเชื่อมต่ออุปกรณ์สนับสนุน

ในการรับข้อมูลลายเส้นเข้าสู่คอมพิวเตอร์โดยผ่านกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ (DIGITIZER) นั้น จะต้องทำการเชื่อมต่อกระดาษอิเล็กทรอนิกส์เข้ากับคอมพิวเตอร์ และจัดทำโปรแกรมควบคุมการทำงานของอุปกรณ์ให้เป็นไปตามที่ต้องการก่อน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2. การประมวลผลเบื้องต้น

เมื่อรับข้อมูลจากกระตาดชิลิกทรอนิกส์มาแล้ว จะต้องนำข้อมูลที่ได้นี้ไปทำการประมวลผลเบื้องต้นก่อน เพื่อจัดตั้งญาณรบกวนและข้อมูลที่ไม่เกี่ยวข้องออกไป ซึ่งจะทำให้ได้ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับปัญหาอย่างแท้จริง ทำให้การดำเนินงานในขั้นต่อไปสะดวกและรวดเร็วยิ่งขึ้น

3. การเลือกลักษณะเด่น

เมื่อได้ข้อมูลที่จำเป็นต้องใช้ในการประมวลผลมาแล้ว จะนำข้อมูลที่ได้นั้นมาคำนวณหา ลักษณะเด่นที่จะใช้แทนข้อมูลลายเซนส์ ซึ่งจะช่วยให้สามารถวิเคราะห์หลายเซนส์ได้ ถึงแม้ว่าลายเซนส์จะมีขนาดและทิศทางในการเซนส์เปลี่ยนแปลงไปก็ตาม

4. การเปรียบเทียบลายเซนส์

เมื่อคำนวณหาลักษณะเด่นของลายเซนส์ที่ต้องการตรวจสอบได้แล้ว จะนำข้อมูลที่ได้นั้นไปเปรียบเทียบกับลักษณะเด่นของข้อมูลลายเซนส์ในฐานข้อมูลต่อไป

5. การตัดสินใจ

ในขั้นตอนนี้จะเป็นการประเมินผลที่ได้จากการเปรียบเทียบ เพื่อตัดสินใจว่าข้อมูลลายเซนส์นั้นตรงกับลายเซนส์ในฐานข้อมูลหรือไม่ โดยอาศัยค่าขอบเขตค่าหนึ่ง ซึ่งกำหนดขึ้นมา ในการตัดสินใจว่าจะยอมรับลายเซนส์หรือไม่

1.5 ข้อจำกัดของระบบ

ในการวิเคราะห์ลายเซนส์ในวิทยานิพนธ์ฉบับนี้นั้น จะถือว่าลายเซนส์แต่ละลายเซนส์ของบุคคลหนึ่งๆ จะมีขนาดใกล้เคียงกัน ถ้าลายเซนส์ที่ต้องการตรวจสอบมีขนาดแตกต่างจากลายเซนส์ในฐานข้อมูลมาก การตรวจสอบจะไม่สามารถทำได้

บทที่ 2

อุปกรณ์ที่ใช้ในการเก็บข้อมูลและลักษณะของข้อมูล

2.1 กระดาษขลิ่กทรอนิกส์

กระดาษขลิ่กทรอนิกส์ (Digitizer) เป็นอุปกรณ์อินพุตชนิดหนึ่ง ที่มีลักษณะกายภาพภายนอกเป็นกระดานขลิ่กแผ่นหนึ่งพร้อมปากกา (stylus) หรือ เคอร์เซอร์ (cursor) ดังรูป 2.1

โดยกระดาษขลิ่กทรอนิกส์จะทำการแปลงข้อมูลด้านกราฟิกเป็นข้อมูลด้านดิจิทัล ซึ่งสามารถนำไปใช้งานได้ในระบบคอมพิวเตอร์ โดยมีอัตราการส่งข้อมูล (Baud rate) ระหว่าง 75 - 19,200 baud (แต่โดยทั่วไปจะกำหนดไว้ที่ 9600 baud) และมีรูปแบบข้อมูลดังตารางที่ 2.1

ตารางที่ 2.1 รูปแบบของข้อมูล

START BIT	MSB	LSB								STOP BIT	TRANSMISSION SEQUENCE
	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
1	P	PH	PR	0	Sx	Sy	Fc	Fb	Fa	0	1st byte
1	P	0	X6	X5	X4	X3	X2	X1	X0	0	2nd byte
1	P	0	X13	X12	X11	X10	X9	X8	X7	0	3rd byte
1	P	0	Y6	Y5	Y4	Y3	Y2	Y1	Y0	0	4th byte
1	P	0	Y13	Y12	Y11	Y10	Y9	Y8	Y7	0	5th byte

ซึ่งสามารถอธิบายได้ดังต่อไปนี้

LSB = บิตที่มีนัยสำคัญน้อยสุด (Least significant bit)

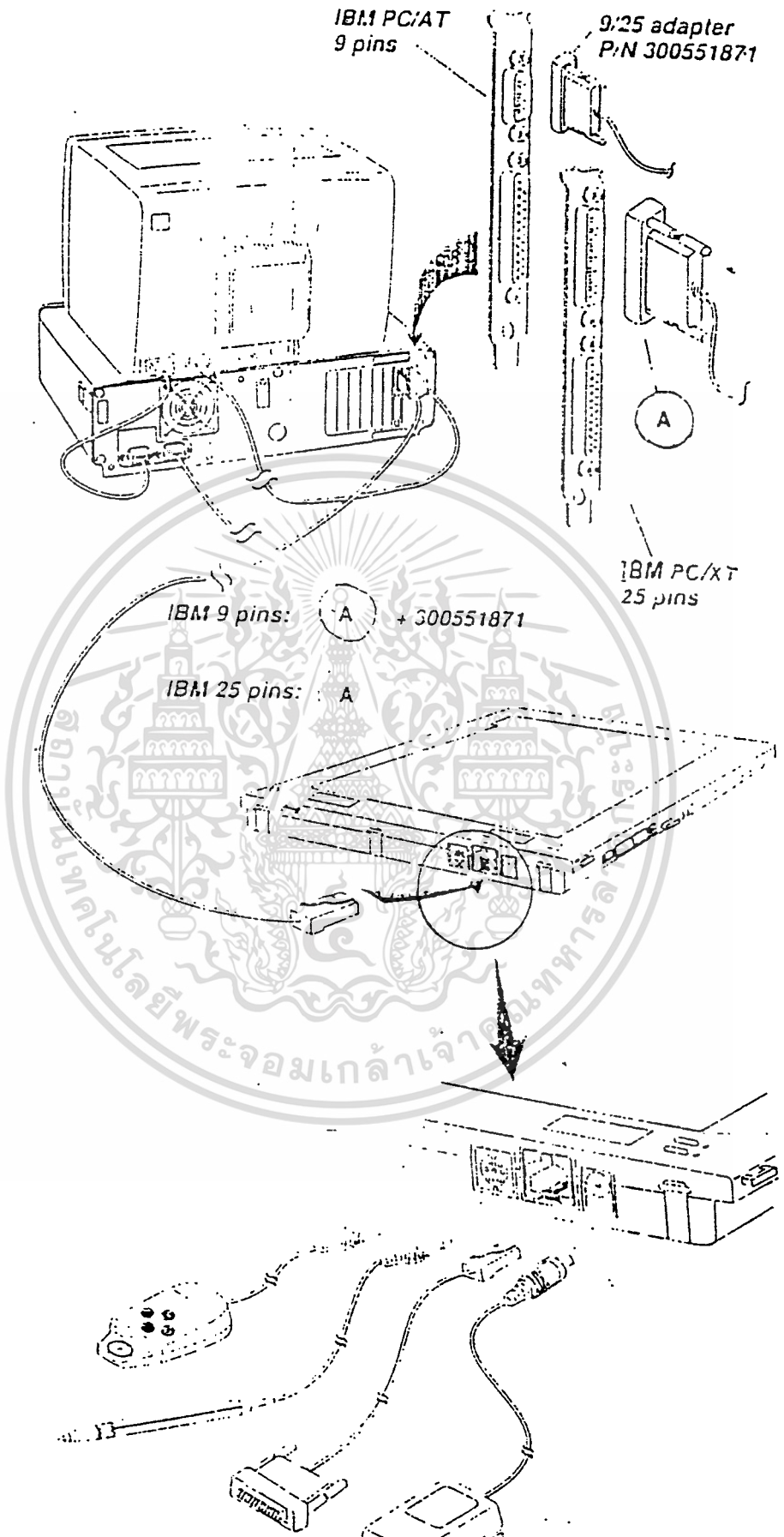
MSB = บิตที่มีนัยสำคัญสูงสุด (Most significant bit)

F = บิตแฟลกที่ใช้ในการระบุว่า ปุ่มบนตัวปากกา หรือเคอร์เซอร์กำลังถูกกดอยู่ ซึ่งมีค่าได้ต่าง ๆ กัน แล้วแต่ว่าปุ่มไหนจะถูกกด ดังตารางที่ 2.2

Sx และ Sy = บิตเครื่องหมาย สำหรับแกน x และแกน y ตามลำดับ ถ้ามีค่าเป็น 1 จะเป็นค่าบวก แต่ถ้าเป็น 0 จะเป็นค่าลบ

PR = บิตที่ใช้บอกถึงสถานะว่า ตัวเคอร์เซอร์หรือปากกาอยู่ในขอบเขตที่สามารถทำให้กระดาษขลิ่กทรอนิกส์รายงานตำแหน่งที่ถูกตองหรือไม่ คือถ้ามีค่าเป็น 0 แสดงว่าอยู่ในขอบเขต ถ้ามีค่าเป็น 1 แสดงว่าอยู่นอกขอบเขต

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รูป 2.1 ส่วนประกอบของกระดาษอิเล็กทรอนิกส์

PH = บิตเฟส ซึ่งถูกเซตค่าเป็น 1

P = บิตพาริตี ซึ่งจะมีหรือไม่มีก็ได้ โดยถ้ามีก็จะมีในทุกไบต์ของข้อมูล และเป็นพาริตีคี่

X0 ถึง X13 = บิตที่ให้ค่าพิกัดในแนวแกน X

Y0 ถึง Y13 = บิตที่ให้ค่าพิกัดในแนวแกน Y

นอกจากนี้ยังมี บิตเริ่มต้น (start bit) ซึ่งมีค่าเป็น 1 และบิตสิ้นสุดที่มีค่าเป็น 0 ในข้อมูลทุกไบต์ด้วย เพื่อใช้ในการแยกข้อมูลแต่ละไบต์ออกจากกัน

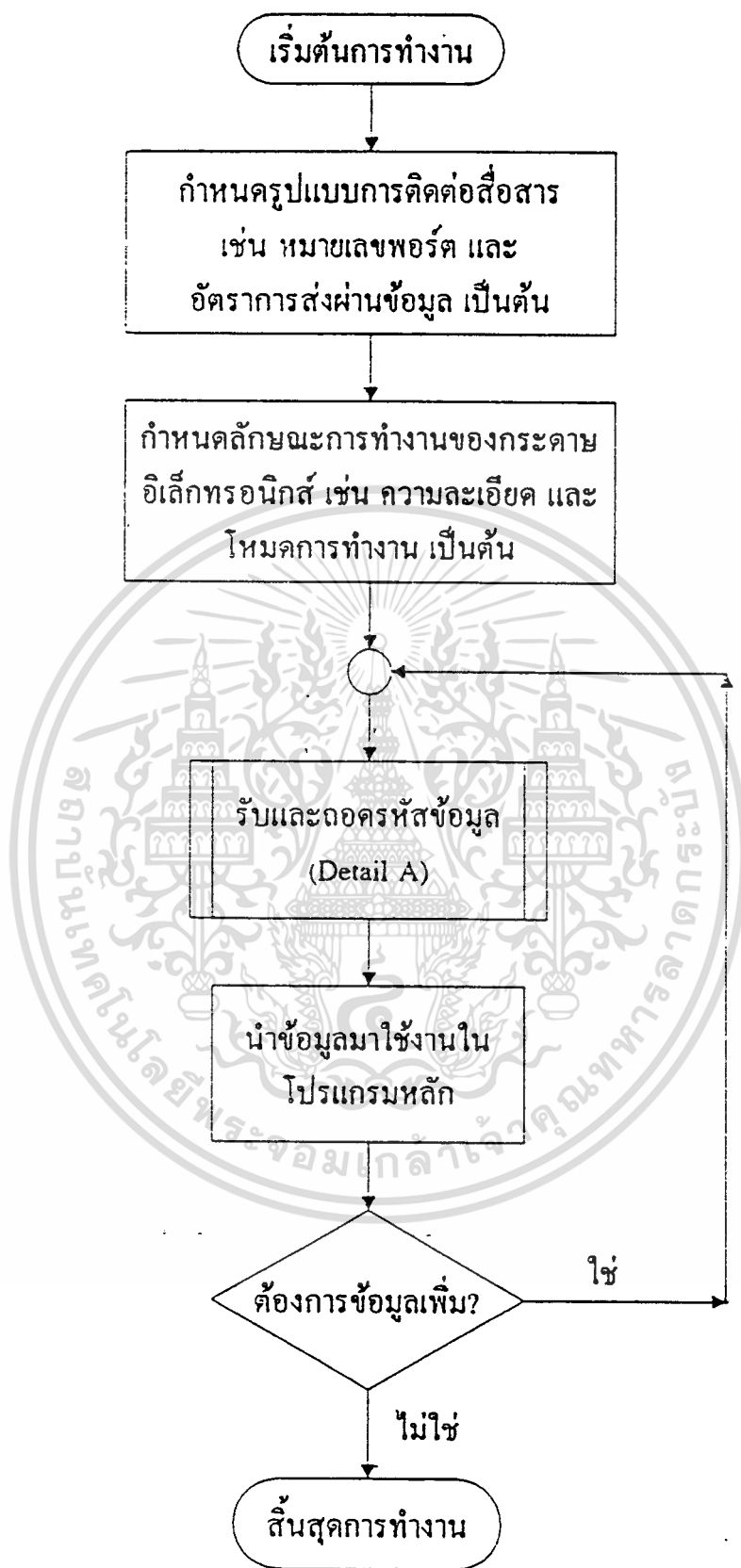
ตารางที่ 2.2 ค่าบิตแฟล็กของการกด

Stylus Buttons	Puck Buttons	Binary Output		
		Fc	Fb	Fa
none	none	0	0	0
tip button	1	0	0	1
barrel button	2	0	1	0
tip and barrel	3	0	1	1
.....	4	1	0	0
.....	1+2	0	1	1
.....	1+3	0	1	1
.....	1+4	1	0	0
.....	2+3	0	1	1
.....	2+4	1	1	0
.....	1+2+3	0	1	1
.....	1+2+4	1	1	1
.....	2+3+4	1	1	1
.....	1+2+3+4	1	1	1

2.1.1 หลักการทำงานและการควบคุมอุปกรณ์ป้อนข้อมูล

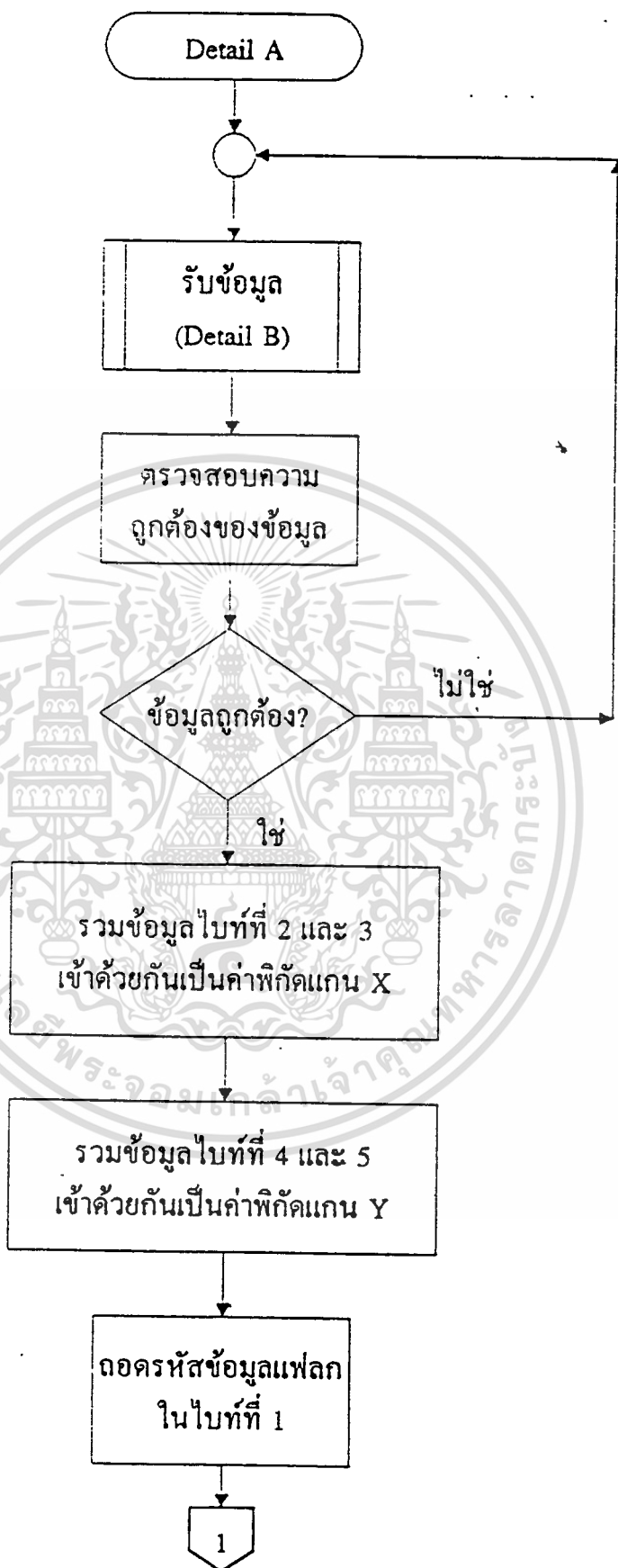
การนำกระดาษอิเล็กทรอนิกส์มาใช้งานในโปรแกรมโดยตรงนั้นทำไม่ได้ เนื่องจากกระดาษอิเล็กทรอนิกส์เป็นอุปกรณ์ภายนอกที่คอมพิวเตอร์ไม่สามารถติดต่อได้โดยตรง จึงต้องมีส่วนของโปรแกรมเชื่อมต่อเป็นตัวกลางในการติดต่อ โดยตัวโปรแกรมนี้อาจทำหน้าที่ในการรับและถอดรหัสข้อมูล เพื่อนำมาใช้ประโยชน์ตามที่โปรแกรมหลักต้องการ โดยขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมนี้ออกสารนี้เป็นเอกสารที่ส่งวนเวียนสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เหมือนญาติเหินไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าสามารถแสดงได้ด้วยผังงาน (Flowchart) ดังรูปที่ 2.2 รูปที่ 2.3 และ รูปที่ 2.4 ตามลำดับ

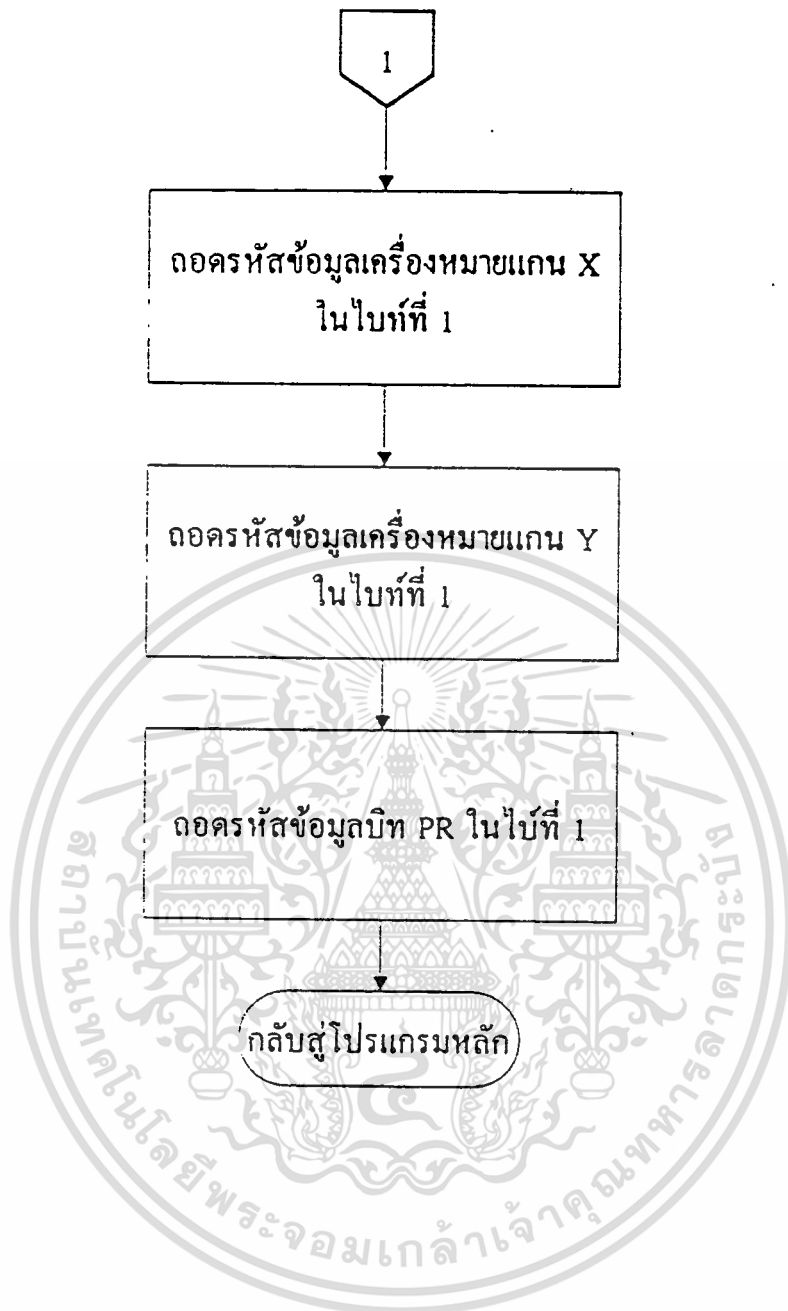
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.2 ผังงานการอ่านข้อมูลและควบคุมกระดาษอิเล็กทรอนิกส์

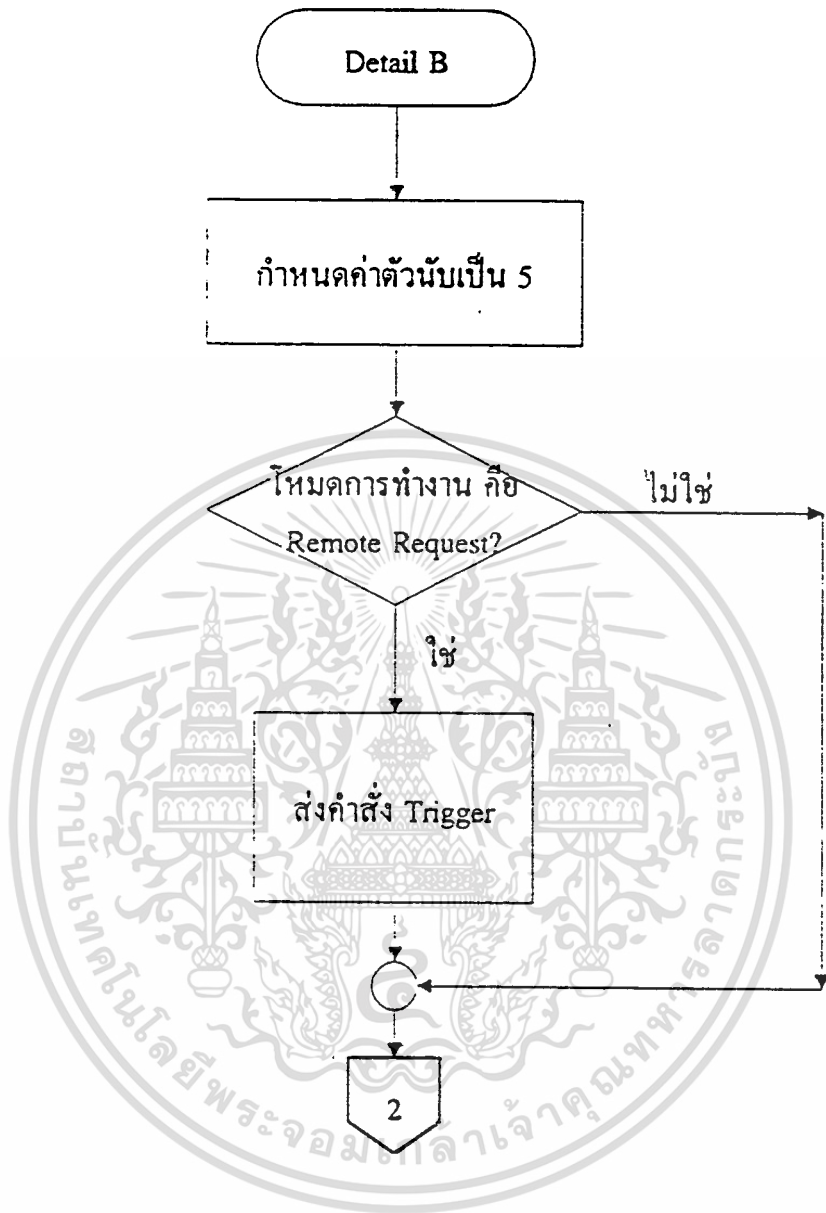
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้





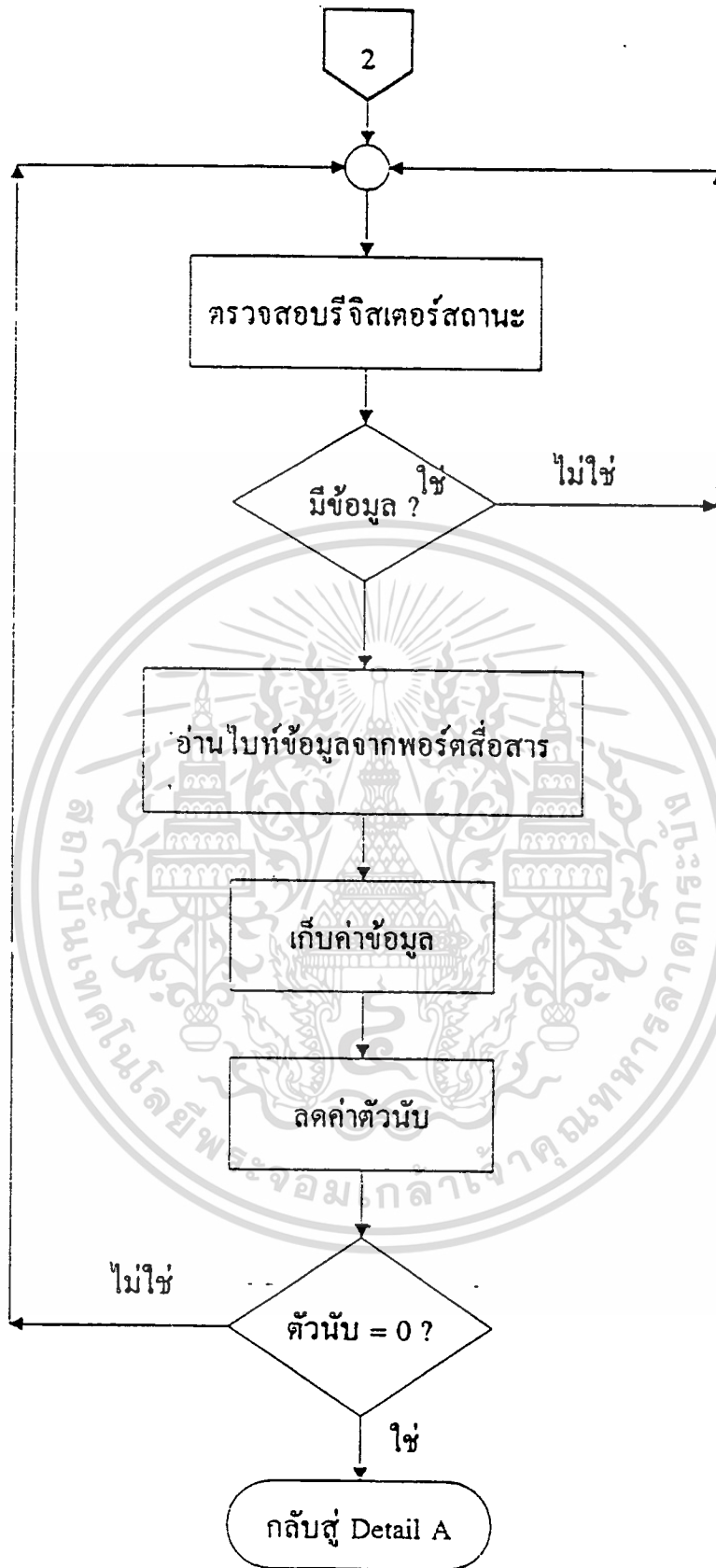
รูปที่ 2.3 Detail A : ส่วนของการรับและถอดรหัสข้อมูล (ต่อ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.4 Detail B : ส่วนโปรแกรมย่อยในการรับข้อมูล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.4 Detail B : ส่วนโปรแกรมย่อยในการรับข้อมูล (ต่อ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

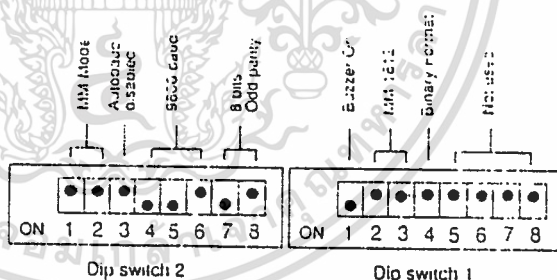
หมายเหตุ การทำงานของกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ มีโหมดการทำงานอยู่ 2 โหมด คือ โหมดการทำงานปกติ ซึ่งเป็นโหมดที่ถูกกำหนดให้ส่งค่าข้อมูลของจุดพิกัดกลับมาตลอดเวลา และโหมด Remote Request เป็นโหมดที่กระดาษอิเล็กทรอนิกส์จะให้ค่าข้อมูลก็ต่อเมื่อคอมพิวเตอร์ส่งคำสั่งมาทริกเท่านั้น

2.1.2 กระดาษอิเล็กทรอนิกส์ที่ใช้ในงานวิจัย

กระดาษอิเล็กทรอนิกส์ที่ใช้คือ Oce G6421 Digitizing Tablet ซึ่งใช้เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ผ่าน Serial port COM1 (หรือ COM2) และติดตั้ง (install) ผ่าน Microsoft Window INSTALL program โดยจะต้อง กำหนดพารามิเตอร์ดังนี้

- MM emulation (MODEL MM 1812)
- Baud rate 9600 bps
- ข้อมูล (data) มีขนาด 8 บิต พาริตีคี่ (Odd parity)
- output format เป็น binary format

โดยการกำหนด dip switch เป็น



สำหรับคุณลักษณะ (Specifications) ทั่วไปของกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ตัวนี้มีดังนี้คือ

- ความละเอียดสูงสุด (Maximum Resolution)

MM, Bit Pad One & Two Modes 508 lines per inch

CR Mode 254 lines per inch

- Reading Area 12 x 12 นิ้ว

- Proximity 0.20 นิ้ว (5.0 ม.ม.)

- Guaranteed Proximity 0.06 นิ้ว (1.5 ม.ม.)

- ความแม่นยำสูงสุด (Maximum Accuracy) 0.02 นิ้ว (0.5 ม.ม.)

- อัตราการสุ่มสูงสุด (Maximum Sampling Rate)

Bit Pad One & Two Modes	150 จุดต่อวินาที (pps)
MM Mode	143 จุดต่อวินาที (pps)
CR Mode	72 จุดต่อวินาที (pps)
- โหมดการสุ่ม (Sampling Mode)	Switch Stream, Presence Stream , Point and Remote Mode
- รูปแบบของข้อมูล (Data Format)	
Bit Pad One & Two, MM Mode	BCD, Binary
CR Mode	CR (คล้ายกับ MM packed binary format) Bit Pad One(compatible format) Bit Pad Two(compatible format)
- การเชื่อมต่อ (Interface)	Modified serial asynchronous EIA RS-232-C
Max, Baud Rate	19200 Baud
Autobaud (MM & CR modes)	

สำหรับความต้องการด้านฮาร์ดแวร์ (Hardware requirements) ของกระดาศิเล็กทรอนิกส์คือ เครื่องคอมพิวเตอร์ที่จะใช้ต่อกับกระดาศิเล็กทรอนิกส์จะต้องมี serial port แบบ 9 ขา หรือ 25 ขา โดยถ้าเครื่องคอมพิวเตอร์มี serial port แบบ 25 ขา ก็สามารถต่อกระดาศิเล็กทรอนิกส์ได้เลย แต่ถ้าเป็น serial port แบบ 9 ขา จะต้องใช้ converter แบบ 9/25 ขา มาต่อกับ serial port ก่อน จึงจะสามารถนำกระดาศิเล็กทรอนิกส์ไปต่อได้

2.2 ลักษณะของข้อมูล

ข้อมูลที่ได้จากกระดาศิเล็กทรอนิกส์อยู่ในรูปพิกัด (x,y) ซึ่งเป็นค่าพิกัดจริง เนื่องจากกระดาศิเล็กทรอนิกส์มีโหมดการทำงานเป็นแบบ Absolute mode โดยจะถือว่าพิกัดเริ่มต้น ซึ่งอยู่ที่มุมบนขวา มีค่าพิกัดเท่ากับ (0,0) และจะตรงกับพิกัดของมุมบนขวาของจอภาพด้วย เมื่อกดปากกาลงบนกระดาศิเล็กทรอนิกส์ก็จะมีค่าพิกัดนั้นกลับมา ซึ่งแตกต่างจากเมาส์ที่ทำงานในแบบ Relative mode โดยถือว่าตำแหน่งของเคอร์เซอร์บนจอภาพนั้นเป็นฟังก์ชันของการเคลื่อนที่ของเมาส์ และจะไม่ขึ้นอยู่กับจุดเริ่มต้นของเมาส์บน pad

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

นอกจากค่าพิกัดของลายเส้นที่ได้จากกระดาศิเล็กทรอนิกส์แล้ว ข้อมูลที่สำคัญอีกอย่างหนึ่งก็คือ เวลาในการเซนต์ โดยในวิทยานิพนธ์นี้ได้นำข้อมูลเวลานี้มาวิเคราะห์ร่วมด้วย เพื่อเพิ่มความถูกต้องในการวิเคราะห์ สำหรับเวลาที่เก็บไว้รวมกับค่าพิกัดของลายเส้นนี้จะรับมาจากระบบเมื่อมีการกดปากกาลงบนกระดาศิเล็กทรอนิกส์แต่ละครั้ง จะถือว่าเป็นเวลาเริ่มต้น ซึ่งเท่ากับ 0.0000 นาที่ โดยข้อมูลเวลานี้มีความละเอียดสูงถึง 1/100 วินาที เนื่องจากการเซนต์ลายเส้นส่วนใหญ่จะใช้เวลาไม่นานนัก และเมื่อกระดาศิเล็กทรอนิกส์ส่งข้อมูลค่าพิกัดเข้ามายังคอมพิวเตอร์ ก็จะได้รับค่าเวลาของระบบในขณะนั้นเข้าไปเก็บไว้เป็นค่าเวลาในการเซนต์พิกัดนั้นๆ

ข้อมูลสำคัญอีกอย่างหนึ่งที่จะนำมาพิจารณาร่วมด้วยก็คือ จำนวนครั้งในการยกปากกา (number of strokes) ซึ่งสามารถใช้ในการจัดกลุ่มของลายเส้นได้แบบคร่าวๆ ทำให้สามารถลดจำนวนครั้งในการเปรียบเทียบลายเส้นที่ต้องการตรวจสอบกับลายเส้นในฐานข้อมูลลงได้ส่วนหนึ่ง

2.3 ตัวอย่างข้อมูลที่ใช้ในการวิจัย

สำหรับข้อมูลลายเส้นในฐานข้อมูลนั้น จะเก็บเป็นเท็กซ์ไฟล์ (Text file) ซึ่งลายเส้นหนึ่งลาย-เส้นจะถูกเก็บเป็นข้อมูลหนึ่งบรรทัดเท่านั้น เพื่อประหยัดเนื้อที่ในการเก็บข้อมูล โดยข้อมูลหนึ่งบรรทัดจะประกอบด้วย ชื่อของเจ้าของลายเส้น จำนวนครั้งในการยกปากกา และค่าพิกัด x , y พร้อมทั้งเวลาในการเซนต์ ดังตัวอย่างในรูปที่ 2.5

File	Edit	Search	Run	Compile	Options	Window	Help														
samsak jaturchaiyaporn	2	287	338	5	287	333	18	215	331	16	285	323	27	281	317	32	215	319	38	218	353
samsak jaturchaiyaporn	3	221	368	5	221	357	18	231	354	16	222	347	21	216	341	32	224	343	38	231	361
samsak jaturchaiyaporn	2	436	377	5	436	374	18	442	372	21	433	364	27	431	357	32	443	368	38	442	361
suporn amornvirotkul	1	161	157	5	168	135	18	183	154	16	179	139	27	169	118	32	193	144	43	213	161
suporn amornvirotkul	1	192	199	5	178	158	18	208	154	16	221	187	21	219	168	27	287	127	38	216	111
suporn amornvirotkul	1	253	213	5	244	232	18	221	198	21	238	163	27	258	213	32	269	226	38	253	161
suporn amornvirotkul	1	239	229	5	228	191	18	226	168	16	249	197	21	268	238	32	269	219	38	264	161
suporn amornvirotkul	1	246	222	5	224	198	18	219	162	16	243	188	27	268	225	32	263	213	38	255	161
suporn amornvirotkul	1	248	289	5	238	166	18	247	167	16	272	212	21	269	204	32	254	159	38	261	161
suporn amornvirotkul	1	233	174	8	221	159	18	228	129	16	239	136	21	258	174	27	258	165	38	252	161
suporn amornvirotkul	1	231	247	5	212	227	18	211	189	21	229	204	27	254	257	32	261	268	38	247	261
suporn amornvirotkul	1	229	198	5	211	182	18	202	146	16	214	144	21	237	191	27	258	213	38	238	161
suporn amornvirotkul	1	223	167	5	201	148	18	199	188	16	227	125	27	256	177	32	246	142	43	256	161
suporn amornvirotkul	1	218	168	5	198	151	18	187	105	16	205	112	27	232	171	32	242	188	38	228	161
suporn amornvirotkul	1	217	158	5	188	138	18	192	96	16	221	106	21	249	159	27	244	152	38	233	161
suporn amornvirotkul	1	222	284	5	211	186	16	208	137	21	229	148	27	255	281	32	264	211	38	258	
wanalai katawatcharakul	6	112	133	5	113	135	16	118	135	21	122	132	27	123	127	32	128	124	43	113	111
samsak jaturchaiyaporn	3	359	344	5	368	379	21	341	329	32	384	341	49	414	358	68	324	335	71	413	331
samsak jaturchaiyaporn	2	334	297	10	336	327	27	331	298	38	382	314	54	346	274	65	369	384	76	393	331
samsak jaturchaiyaporn	4	287	322	16	285	335	32	243	282	43	247	338	54	263	284	65	178	311	82	287	331
wanalai katawatcharakul	6	188	122	5	181	119	16	78	116	21	94	118	27	93	122	32	94	123	38	181	161
wanalai katawatcharakul	6	128	131	5	121	138	18	122	126	21	118	125	27	114	129	32	114	132	38	118	161

รูปที่ 2.5 ตัวอย่างข้อมูลลายเซ็นต์

โดยจากรูป สามารถแบ่งข้อมูลออกเป็นคอลัมน์ต่างๆ ได้ดังต่อไปนี้

คอลัมน์แรก คือ ชื่อเจ้าของลายเซ็นต์ ซึ่งมีความยาว 25 ตัวอักษร

คอลัมน์ที่สอง คือ จำนวนครั้งในการยกปากกา

คอลัมน์ต่อๆ ไป คือ ชุดของค่าพิกัด x , ค่าพิกัด y และเวลาในการเซ็นต์ค่าพิกัดนั้น ซึ่งมีความยาวได้ไม่จำกัด ขึ้นอยู่กับขนาดของลายเซ็นต์

สำหรับเวลาในการเซ็นต์ เมื่อมีการยกปากกาขึ้น จะกำหนดเวลาเริ่มต้นในการเซ็นต์ ข้อมูล stroke ถัดไปให้เท่ากับ 0 เพื่อให้ค่าเวลานี้ในการแบ่งแยก stroke ของลายเซ็นต์ แต่จากข้อมูลที่ได้พบว่า การส่งข้อมูลจากกระดาศอิลิกทรอนิกส์ ซึ่งควรจะมีช่วงระยะห่างในการส่งข้อมูลแต่ละจุดเท่ากันนั้น กลับไม่เป็นไปอย่างที่ควรจะเป็น คือ มีการส่งข้อมูลมาสองพิกัดในระยะเวลาเดียวกัน เนื่องจากมีข้อผิดพลาดในการส่งสัญญาณนาฬิกากระหว่างคอมพิวเตอร์และกระดาศอิลิกทรอนิกส์เพื่อบอกให้กระดาศอิลิกทรอนิกส์ส่งข้อมูลมายังคอมพิวเตอร์ ดังนั้น ถ้าทำการทดลองโดยใช้กระดาศอิลิกทรอนิกส์อื่น ข้อมูลที่ได้อาจจะมิลักษณะแตกต่างจากนี้ ซึ่งก็อาจจะทำให้ผลการทดลองแตกต่างออกไปก็ได้

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

การระบุตัวบุคคลและการประมวลผลเบื้องต้น

3.1 การระบุตัวบุคคล (Personal Identification)

การพิสูจน์ตัวบุคคลโดยการวิเคราะห์ลายมือเขียนด้วยคอมพิวเตอร์ จัดอยู่ในการศึกษาเรื่อง Pattern Classification ซึ่งสามารถแบ่งได้เป็น 2 ประเภทใหญ่ๆ คือ การพิสูจน์ลายเซ็น (Signature Verification) และ การระบุตัวผู้เขียน (Writer Identification) โดยการดำเนินงานวิจัยทั้งสองด้านนี้จะต้องประกอบด้วยขั้นตอนการประมวลผล 4 ขั้นตอนคือ การประมวลผลข้อมูลเบื้องต้น (Data Preprocessing), การเลือกลักษณะเด่น (Feature Extraction), การดำเนินการเปรียบเทียบ (Comparision Process) และการวิเคราะห์ประสิทธิภาพของระบบ (Performance Analysis)

นอกจากนี้ ปัญหาการพิสูจน์ตัวบุคคลยังสามารถแบ่งได้เป็น 4 ประเภทย่อยๆ คือ “การหยั่งรู้”, “การรู้จำ”, “การระบุตัวบุคคล” และ “การพิสูจน์ตัวบุคคล” ขึ้นอยู่กับความรู้เกี่ยวกับประเภทของข้อมูลที่กำลังศึกษาและชนิดของข้อมูลที่ได้มา ดังแสดงในรูปที่ 3.1 โดย “Semantic” part ของลายมือเขียน ก็คือข้อมูลส่วนที่สามารถสื่อความหมายได้ของลายมือเขียน และ “Singular” part หมายถึง คุณลักษณะบางอย่างของผู้เขียนซึ่งไม่เหมือนกัน

3.1.1 การหยั่งรู้ (Cognition System) คือ การคำนวณหาข้อมูลเกี่ยวกับตัวผู้เขียนจากการประมวลผลข้อมูลในส่วน Semantic part โดยที่ไม่มีความรู้เกี่ยวกับประเภทของข้อมูลนั้นอยู่เลย เช่น ไม่มีตัวอย่างของชุดตัวอักษรทั้งหมด

3.1.2 การรู้จำ (Recognition System) คือ การประมวลผลข้อมูลในส่วน Semantic part เพื่อให้ได้ข้อมูลเกี่ยวกับตัวผู้เขียน โดยที่มีรายละเอียดเกี่ยวกับประเภทของข้อมูลอยู่ก่อนแล้ว เช่น มีตัวอย่างชุดของตัวอักษร

3.1.3 การระบุตัวบุคคล (Identification System) คือ การประมวลผลข้อมูลในส่วน Singular part ของลายมือ เพื่อทำให้เกิดเอกลักษณ์ของผู้เขียนโดยไม่สนใจสิ่งที่เขียน ในระบบนี้จะทำการเปรียบเทียบลักษณะเฉพาะบางอย่างของลายมือเขียนที่ต้องการตรวจสอบกับลักษณะเฉพาะของข้อมูลลายมือเขียนจากผู้เขียนคนอื่นๆ ทุกคนซึ่งเก็บไว้ในฐานข้อมูล

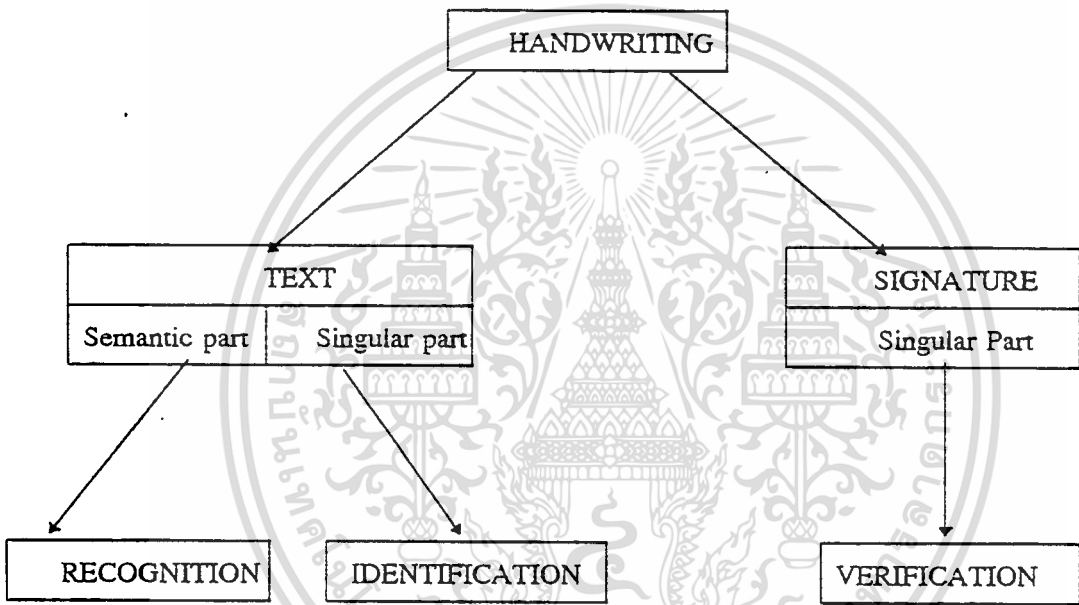
3.1.4 การพิสูจน์ตัวบุคคล (Verification System) คือ การประมวลผลข้อมูลในส่วน Singular part ของลายมือเขียน โดยทำการเปรียบเทียบแบบ 1:1 ระหว่างลักษณะเฉพาะของลายมือเขียน กับ ลักษณะเฉพาะของข้อมูลลายมือเขียนของผู้ที่มีชื่อตามที่ถูกต้องอ้างอิงถึงในฐานข้อมูลเท่านั้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ระบบทั้งสี่ประเภทในรูปที่ 3.1 นี้สามารถแยกออกจากกันได้ ถ้ามองว่าข้อมูลทั้งสองชนิดนี้สามารถแยกกันประมวลผลได้โดยคอมพิวเตอร์

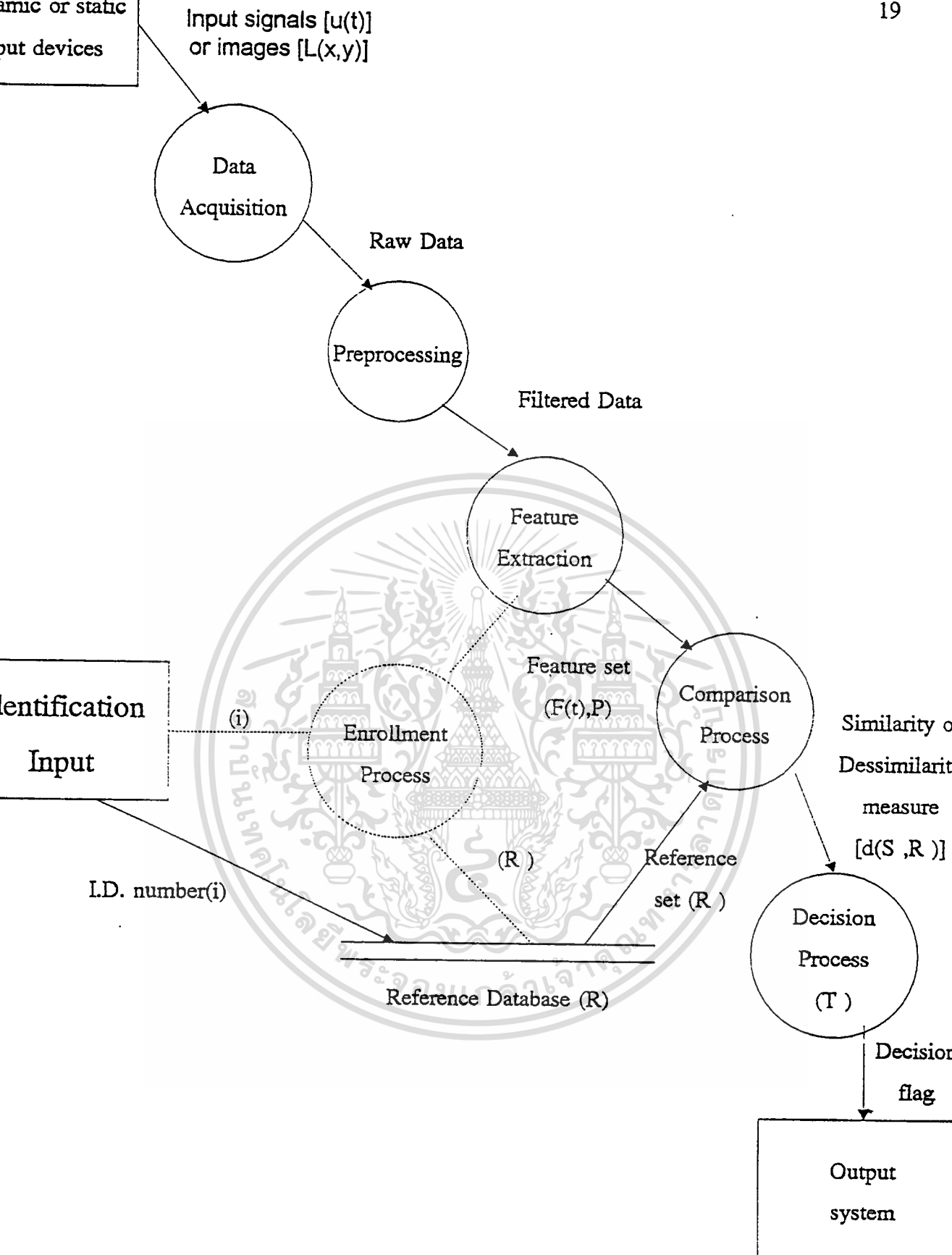
Type of knowledge OBJECT	A PRIORI unknown classes	A PRIORI known classes
Semantic part	Cognition or Learning	Recognition
Singular part	Identification	Verification

(ก.)



(ข.)

รูปที่ 3.1 (ก.) ปัญหาการระบุตัวบุคคล 4 ประเภท
(ข.) การศึกษาการระบุตัวบุคคลด้วยลายมือเขียนในปัจจุบัน



รูปที่ 3.2 Data Flow Diagram ของระบบการพิสูจน์ลายเซ็น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

นอกจากนี้ ระบบการระบุตัวบุคคลยังสามารถแบ่งได้อีกวิธีหนึ่ง คือแบ่งตามลักษณะของการรับข้อมูล เนื่องจากลายเซ็นหรือลายมือเขียนอาจจะถูกป้อนเข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์แบบออนไลน์ (sOn-line) โดยการรับข้อมูลเข้าสู่คอมพิวเตอร์โดยตรงผ่านกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ (Digitizer) ซึ่งนอกจากจะได้ข้อมูลค่าพิกัดในการเซ็นหรือการเขียนแล้ว ยังทำให้ได้ข้อมูลเกี่ยวกับเวลาในการเซ็นอีกด้วย ช่วยให้การประมวลผลมีความถูกต้องมากยิ่งขึ้น ส่วนการรับข้อมูลอีกแบบหนึ่งเรียกว่าแบบออฟไลน์ (Off-line) ซึ่งจะต้องเซ็นต์ลายเซ็นหรือเขียนข้อความลงบนกระดาษก่อน แล้วจึงนำกระดาษที่มีลายเซ็นหรือลายมือเขียนนี้ไปสแกนด้วยเครื่องสแกนเนอร์ (Scanner) อีกครั้ง ซึ่งจะทำได้เฉพาะข้อมูลค่าพิกัดในการเซ็นหรือการเขียน นอกจากนี้ ข้อมูลที่ได้จากการรับข้อมูลแบบนี้ยังมีสัญญาณรบกวนมากกว่าการรับข้อมูลแบบออนไลน์อีกด้วย ทำให้ต้องนำข้อมูลที่ได้นี้ไปผ่านกระบวนการประมวลผลขั้นต้นที่ยุ่งยากและซับซ้อนมากกว่า จากวิธีการรับข้อมูลเข้าสู่คอมพิวเตอร์ที่กล่าวมานี้ จึงสามารถแบ่งระบบการระบุตัวบุคคลได้เป็น 2 ประเภทใหญ่ๆ คือ แบบ "Dynamic" ซึ่งจะรับข้อมูลเข้าแบบออนไลน์ และแบบ "Static" ซึ่งจะรับข้อมูลแบบออฟไลน์

สำหรับการพิสูจน์ลายเซ็นจะประกอบด้วยขั้นตอนใหญ่ๆ 5 ขั้นตอนคือ การรับข้อมูลเข้า (Data Aquisition), การประมวลผลเบื้องต้น (Preprocessing), การเลือกลักษณะเด่น (Feature Extraction), การเปรียบเทียบ (Comparison Process) และการประเมินผล (Performance Evaluation) ดังแสดงใน Data Flow Diagram ในรูปที่ 3.2 โดยข้อมูลดิบ (raw data) ซึ่งรับมาจากกระบวนการรับข้อมูลจะถูกนำไปผ่านกระบวนการประมวลผลเบื้องต้น เพื่อขจัดสัญญาณรบกวนและข้อมูลที่ไม่เกี่ยวข้องกับปัญหา และเพื่อตรวจสอบความถูกต้องของกระบวนการรับข้อมูล จากนั้นก็นำข้อมูลที่ผ่านการกรองแล้วไปประมวลผลในกระบวนการแยกลักษณะเด่น โดยคำนวณหาฟังก์ชัน $F(t)$ หรือพารามิเตอร์ P ซึ่งจะนำมาใช้แทนลายเซ็น

แต่ก่อนที่จะนำข้อมูลไปทำการเปรียบเทียบ จะต้องมีการสร้างฐานข้อมูลลายเซ็นอ้างอิง (R) ซึ่งเก็บข้อมูลลายเซ็นทั้งหมดไว้ก่อน แล้วจึงนำลักษณะเด่นที่คำนวณได้ไปเชื่อมโยงกับฐานข้อมูล โดยใช้รหัสประจำตัว (ID number (I)) เป็นตัวช่วยค้นหาลายเซ็นในฐานข้อมูลที่ตรงกับลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบ จากนั้นจะทำการเปรียบเทียบลักษณะเด่น $F(t)$ หรือ P) ของลายเซ็นทั้งสอง แต่ในการระบุตัวบุคคล (Identification System) จะไม่ใช้รหัสประจำตัวมาช่วยในการวิเคราะห์ แต่จะนำลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบไปเปรียบเทียบกับลายเซ็นทั้งหมดในฐานข้อมูล เพื่อหาลายเซ็นที่ตรงกัน ซึ่งเป็นวิธีการที่ใช้ในวิทยานิพนธ์นี้

3.2 การประมวลผลเบื้องต้น (Preprocessing)

ข้อมูลที่ได้รับเข้ามาจากกระดาษขีเล็กทรอนิกส์นั้น ยังไม่สามารถนำไปทำการวิเคราะห์ได้ทันที เนื่องจากอาจจะมีสัญญาณรบกวน (Noise) รวมอยู่ด้วย จึงจำเป็นต้องทำการกำจัดสัญญาณรบกวนออกจากข้อมูลนี้ก่อน กระบวนการนี้เรียกว่า การประมวลผลเบื้องต้น ซึ่งก็คือการนำข้อมูลดิบที่ได้มาจัดการ เพื่อให้ได้เฉพาะข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับปัญหาอย่างแท้จริงเท่านั้น การประมวลผลเบื้องต้นมีหลายวิธี เช่น Signal Amplifying, Filtering, Conditioning and Digitizing, Signal Truncation and Normalization, New Signal Computation, Direction Encoding, Detection of Start Up and End of Signature, Pen-up and Pen-down Detection, Signature Segmentation into Components, Segments or Strings เป็นต้น โดยการจะเลือกใช้วิธีการใดบ้างนั้น ขึ้นอยู่กับลักษณะของข้อมูล อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้ป้อนข้อมูลเข้าสู่คอมพิวเตอร์ และ วิธีการประมวลผลในขั้นต่อไป ด้วย เช่น ถ้าอุปกรณ์ป้อนข้อมูลมีความไวต่อสัญญาณมากๆ ก็จะต้องทำการ Detection of Start Up and End of Signature ด้วย เพื่อหาจุดเริ่มต้นและจุดสิ้นสุดที่แท้จริงของลายเซ็นต์

สำหรับในวิทยานิพนธ์นี้ ได้นำข้อมูลลายเซ็นต์มาทำการประมวลผลเบื้องต้นดังต่อไปนี้

3.2.1 Pen-up and Pen-down Detection เพื่อขจัดความผันแปรของข้อมูลออกไป โดยการหาจุดที่มีการกดปากกากลางบนกระดาษขีเล็กทรอนิกส์ และการยกปากกาขึ้นจากกระดาษขีเล็กทรอนิกส์

3.2.2 Filtering คือ การกรองข้อมูล เพื่อลดขนาดของข้อมูลในฐานข้อมูล เนื่องจากกระดาษขีเล็กทรอนิกส์ที่ใช้มีความละเอียดสูงถึง 508 บรรทัดต่อนิ้ว และมีอัตราการสุ่ม (Sampling Rate) สูงถึง 143 จุดต่อวินาที ซึ่งทำให้ได้ข้อมูลที่ละเอียดมาก

จากการทดลองพบว่า ถ้าเก็บข้อมูลทั้งหมด ข้อมูลในฐานข้อมูลจะมีความยาวมาก โดยข้อมูลลายเซ็นต์หนึ่งชุดจะมีข้อมูลดังนี้

piyamas ngowmanee	5 333 158	0 333 158	5 333 159	10 333 163	10
335 172	16 336 187	21 336 204	21 335 225	27 334 235	27 332 252
32 329 267	32 327 274	38 327 275	43 326 275	49 323 267	49 320 262
54 311 249	54 292 232	60 267 221	65 231 216	65 199 216	71 166 223
76 144 234	76 137 239	76 133 245	82 140 248	87 167 244	87 199 236
93 249 226	98 297 220	98 351 217	104 373 216	104 417 216	109 450 215
109 480 214	115 497 212	120 505 210	120 503 210	126 267 198	0 269 195

21 214 200	21 231 200	27 249 199	32 258 199	32 260 199	32 347 255
0 346 259	5 346 260	10 349 257	10 358 243	16 365 233	21 368 233
21 370 237	21 379 244	27 391 246	32 404 241	32 415 231	38 420 228
43 425 231	43 430 234	49 440 236	49 451 237	54 459 235	54 466 227
60 467 224	65 469 224	65 474 226	71 479 226	71 484 218	76 485 200
76 480 182	82 472 165	87 470 153	87 471 146	93 471 145	93 472 145
98 472 156	104 469 177	104 465 208	109 462 236	109 457 267	115 452 286
120 448 299	120 448 302	126 448 302	126 608 255	0 603 257	0 596 255
5 590 243	5 588 233	10 588 213	16 601 188	16 621 163	21 636 148
21 653 139	27 666 139	32 675 156	32 677 166	38 680 192	38 680 213
38 676 244	38 674 259	43 674 262	49 672 262	49 665 253	54 656 250
54 628 249	60 606 254	65 600 257	65 612 257	71 645 252	71 677 248
76 712 244	82 724 242	82 740 239	87 752 234	87 758 222	93 761 206
93 764 181	98 764 158	104 761 136	104 759 129	109 757 121	109 757 121
115 757 132	120 756 162	120 754 187	126 753 216	131 753 234	131 751
247 137 749 252	142 744 252	142 734 250	148 714 245	148 674 242	153
635 242	159 611 245	159 586 248	164 574 249	164 578 249	170 595 243
175 629 236	175 671 230	181 701 226	181 748 222	186 793 220	186 822 220
192 840 220	197 841 220	197 667 177	0 669 176	5 683 171	5 691 170
10 698 172	16 698 180	16 686 189	21 678 196	27 678 199	27 687 200
32 706 200	32 713 201	38 736 201	38 753 202		

ถ้าเก็บข้อมูลจุดเว้นจุด จะช่วยลดจำนวนข้อมูลลงได้ครึ่งหนึ่ง แต่ข้อมูลที่ได้อีกก็ยังมีควมยาว

มากอยู่ เช่น

piyamas ngowmanee		5 412 198	5 414 208	10 415 229	16 416 265
27 411 299	32 411 318	38 411 319	43 409 312	49 384 288	60 326 265
65 267 259	71 196 275	76 173 292	82 230 281	87 324 260	93 478 243
104 602 244	109 650 250	115 359 233	0 360 231	5 353 228	10 337 235
16 340 241	27 353 241	27 358 241	38 437 299	5 451 277	10 460 278
16 471 289	21 501 278	32 514 277	38 532 283	43 558 268	49 580 277

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

60 601 263	65 598 241	71 581 208	76 593 171	82 596 170	93 590 224
98 585 280	104 576 320	115 574 329	120 728 312	5 720 290	10 721 254
16 745 199	21 773 173	27 787 180	32 799 222	38 796 271	43 784 304
49 777 312	54 755 310	65 712 310	71 727 308	76 773 305	82 929 310
87 881 315	93 900 304	104 900 279	109 917 222	115 925 184	120 919 197
126 909 233	131 900 277	142 894 288	148 863 282	153 800 280	159 732 293
164 751 298	170 837 298	181 918 298	186 951 298	192 803 195	

และเมื่อลดจำนวนข้อมูลที่เกิดขึ้นเหลือเป็นทุกๆ 3 จุด พบว่า ข้อมูลที่ได้เป็นดังนี้

piyamas ngowmanee	5 458 164	10 458 186	16 449 239	27 436 302
38 429 290	49 372 254	60 249 283	71 302 278	82 477 262
98 411 218	0 368 231	10 383 234	16 404 234	27 459 296
16 494 294	27 536 279	32 575 277	43 588 275	49 591 228
71 596 191	76 590 270	87 585 309	98 721 283	5 733 225
21 309 216	32 799 274	38 793 280	49 707 279	60 733 271
32 381 260	37 393 175	98 898 141	109 873 206	115 867 270
137				

เมื่อทดลองเก็บข้อมูลทุกๆ 4 จุด พบว่า ข้อมูลที่ได้มีจำนวนไม่มากนัก ทำให้ไม่เบลอสิ่งเนื้อหาในการเก็บข้อมูลมากจนเกินไป แต่ก็ไม่น้อยจนเกินไปจนทำให้สูญเสียลักษณะข้อมูลไป ดังตัวอย่างข้อมูลต่อไปนี้

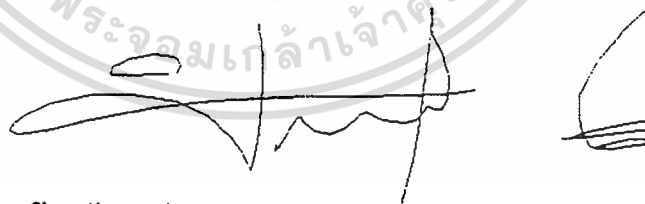
piyamas ngowmanee	5 366 198	10 363 247	21 347 229	32 232 214
49 177 247	60 387 222	71 566 227	87 324 180	5 295 193
32 385 244	5 422 245	16 485 229	32 514 234	43 518 153
71 512 247	82 633 236	5 663 145	21 704 156	32 693 236
60 721 228	71 792 235	82 808 199	98 819 147	115 816 136
137 783 234	153 674 220	164 688 219	175 360 231	192

แต่เมื่อเก็บข้อมูลทุกๆ 5 จุด และ 6 จุด ดังตัวอย่างข้อมูลต่อไปนี้ พบว่า ข้อมูลที่ได้มีปริมาณน้อยเกินไป ทำให้การวิเคราะห์มีความถูกต้องน้อยลง

piyamas ngowmanee	5 369 163	16 358 261	32 329 231	49 130 229
65 237 232	82 554 225	98 294 181	5 254 191	21 374 253
10 489 236	32 500 154	43 492 238	60 625 251	0 686 147
32 709 253	49 625 249	65 756 245	82 794 172	93 796 143
120 655 235	137			109 780 246
piyamas ngowmanee	5 347 212	10 301 190	32 174 213	54 513 190
71 268 166	16 372 227	5 447 220	21 450 161	43 448 181
0 642 94	21 673 181	43 613 195	60 669 199	76 760 95
				98

และเมื่อนำข้อมูลนี้ไปเขียนกลับเป็นลายเส้นอีกครั้ง จะได้ลายเส้นลักษณะดังรูปที่ 3.3 โดยในรูปที่ 3.3(ก) เป็นลายเส้นที่ได้จากข้อมูลทุกๆ จุด รูป (ข) เป็นลายเส้นได้จากข้อมูลทุกๆ 2 จุด รูป (ค) เป็นลายเส้นได้จากข้อมูลทุกๆ 3 จุด รูป (ง) เป็นลายเส้นได้จากข้อมูลทุกๆ 4 จุด รูป (จ) เป็นลายเส้นได้จากข้อมูลทุกๆ 5 จุด และรูป (ฉ) เป็นลายเส้นได้จากข้อมูลทุกๆ 6 จุด ซึ่งเห็นว่าเมื่อใช้วิธีการเก็บข้อมูลทุกๆ 5 หรือ 6 จุดนั้น ลายเส้นที่ได้จะสูญเสียลักษณะสำคัญไป แต่เมื่อเก็บข้อมูลทุกๆ 4 จุด ยังสามารถคงลักษณะโดยรวมของข้อมูลไว้ได้

Signature

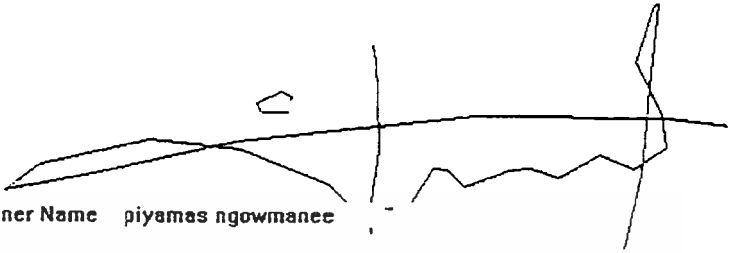


Signer Name piyamas ngowmanee

(ก)

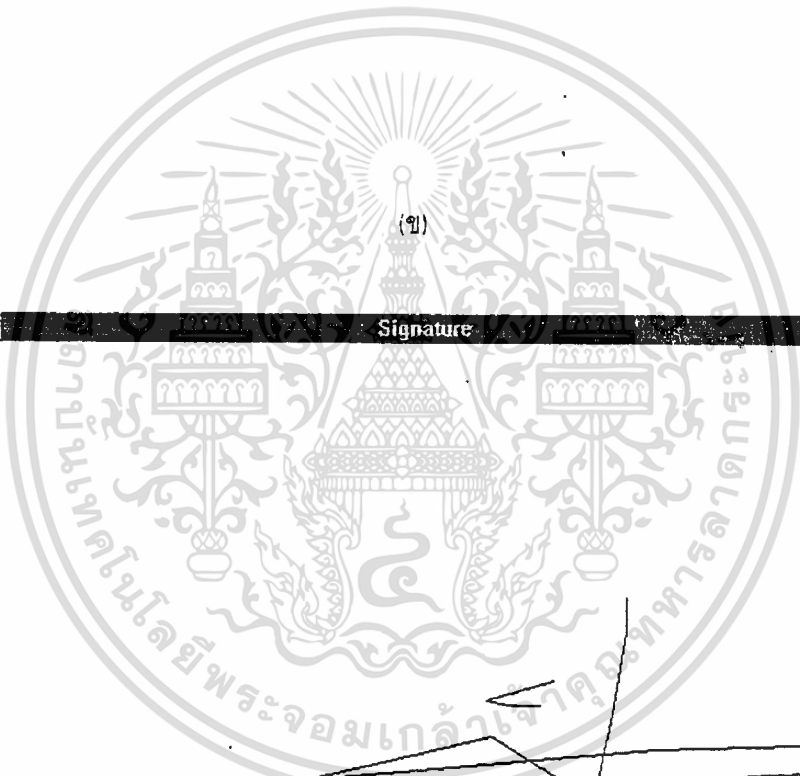
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Signature



Signer Name piyamas ngowmanee

Signature





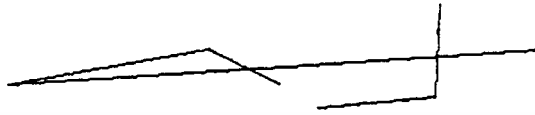
Signer Name piyamas ngowmanee

(ค)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมีเหตุดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

น.อ.

Signature



รูปที่ 3.3 ตัวอย่างลายเส้นที่ได้จากการเก็บข้อมูลทุกๆ 1,2,3,4,5 และ 6 จุดตามลำดับ

จากรูปและตัวอย่างข้อมูลข้างต้น จะเห็นว่าจำนวนข้อมูลที่เหมาะสมก็คือ การเก็บข้อมูลลายเส้นทุกๆ 4 จุด ซึ่งจะลดเนื้อที่ในการเก็บข้อมูลลงได้ และยังเพิ่มความเร็วในการวิเคราะห์ขึ้นด้วย โดยที่ยังสามารถคงความถูกต้องของข้อมูลไว้ได้

3.3. Minor element removal โดย minor element ก็คือ ส่วนของลายเส้นที่มีช่วงเวลาดันมาก เช่น จุด (.) ท้ายลายเส้น ซึ่งบางครั้งอาจจะมี แต่บางครั้งก็ไม่มี และเนื่องจากข้อมูลในส่วนนี้มีขนาดเล็ก ไม่มีผลสำคัญต่อการวิเคราะห์ จึงสามารถทำการตัดออกได้ เพื่อให้การวิเคราะห์ลายเส้นมีความรวดเร็วขึ้น

3.4 Normalization โดยจะทำการหมุน (rotation) และกำหนดตำแหน่งเริ่มต้น (position) ลายเส้น เพื่อให้ลายเส้นอยู่ในตำแหน่งเริ่มต้น และทิศทางเดียวกัน ซึ่งจะทำให้การเปรียบเทียบลายเส้นทำได้ง่ายขึ้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า. ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

[Handwritten signature]

[Handwritten signature]

รูปที่ 3.4 ตัวอย่างลายเซนต์จริงและลายเซนต์ที่ผ่านการ Normalization แล้ว

จากรูป ลายเซนต์แรกเป็นลายเซนต์ที่ผู้เซนต์เซนต์เข้าสู่ฐานข้อมูลโดยที่ยังไม่มีการหมุน จะเห็นว่าลายเซนต์นี้มีลักษณะเอียงขึ้นด้านบน ซึ่งในการเซนต์นั้น บางครั้งผู้เซนต์ก็เซนต์เอียงขึ้นหรือเอียงลง โดยที่มีค่าความชันหรือค่าความเอียงแตกต่างกัน ดังนั้น เพื่อให้การวิเคราะห์ลายเซนต์ทำได้ง่ายขึ้น จึงมีการหมุนลายเซนต์ให้อยู่ในลักษณะเส้นตรง ไม่เอียงขึ้นหรือลง ดังตัวอย่างลายเซนต์ล่างในรูป

บทที่ 4

การเลือกลักษณะเด่น

การเลือกลักษณะเด่นถือเป็นส่วนสำคัญที่สุดในกระบวนการรู้จำ เนื่องจากลักษณะเด่นนี้จะถูกใช้เป็นข้อมูลแทนรูปแบบ (pattern) ที่กำลังพิจารณาอยู่ และถูกนำไปใช้ในการเปรียบเทียบรูปแบบที่ต้องการตรวจสอบกับรูปแบบที่มีอยู่ ดังนั้น การเลือกลักษณะเด่นจึงจำเป็นจะต้องทำอย่างรอบคอบ เพื่อให้ได้ลักษณะเด่นที่ค่อนข้างคงที่ มีการเปลี่ยนแปลงน้อย และสามารถใช้แทนรูปแบบได้ ซึ่งการเลือกลักษณะเด่นที่เหมาะสมจะทำได้ยาก ลักษณะเด่นที่เลือกใช้จะขึ้นอยู่กับลักษณะของปัญหา เปอร์เซนต์ความถูกต้องที่ต้องการ และอาจจะขึ้นกับงบประมาณในการทำงานด้วย ในงานวิจัยทางด้านกระบวนการรู้จำ มีการเลือกใช้ลักษณะเด่นต่างๆ มากมาย ซึ่งแต่ละอย่างก็มีข้อดีข้อเสียแตกต่างกัน แต่ส่วนใหญ่แล้ว จะใช้ลักษณะเด่นหลายๆ อย่างประกอบกัน จะไม่เลือกใช้ลักษณะเด่นอย่างใดอย่างหนึ่งแต่เพียงอย่างเดียว

4.1 ลักษณะเด่นที่นิยมใช้ทั่วไป

จากการศึกษาวิจัยเกี่ยวกับลักษณะของลายมือเขียนและลายเส้นตพบ่ว่า ลักษณะเด่นโดยทั่วไปของลายมือเขียนและลายเส้นตสามารถแบ่งได้เป็นประเภทใหญ่ๆ ดังนี้

4.1.1 ตำแหน่ง หมายถึง ค่าพิกัด (X_k, Y_k) ณ จุด k ใดๆ ซึ่งได้จากกลุ่มสัญญาณ $U_x(t)$ และ $U_y(t)$ ในช่วงเวลาใดๆ โดยในการเก็บข้อมูลเกี่ยวกับตำแหน่งนี้ อาจจะเก็บข้อมูลเกี่ยวกับตำแหน่งที่ยกปากกาไว้ด้วย เนื่องจากข้อมูลในส่วนนี้สามารถปลอมแปลงหรือเลียนแบบได้ยาก ถึงแม้จะมีตัวอย่างลายเส้นตที่ถูกต้องอยู่ก็ตาม นอกจากนี้ ข้อมูลเวลาของตำแหน่งในการเขียน เช่น ระยะเวลาในการเขียน เวลาในขณะที่เขียนลายเส้นต ณ แต่ละพิกัด ก็มีความสำคัญมากเช่นกัน ข้อมูลส่วนนี้ทำให้สามารถแยกข้อมูลตำแหน่งของลายเส้นตออกเป็นส่วนจริง (real part) และจินตภาพ (imaginary part) ของฟังก์ชันเชิงซ้อนได้ในรูปของ

$$F(t) = U_x(t) + iU_y(t) \quad (4.1)$$

ฟังก์ชันที่ได้นี้สามารถนำไปทำการ Normalization เป็นตำแหน่งในระนาบที่เป็นอิสระจากกัน, นำไปทำการหมุน, ปรับขนาด และดูค่าแนวโน้มของการเคลื่อนที่จากซ้ายไปขวาได้

4.1.2 แรงกดปากกา แรงกดปากกาเป็นลักษณะเด่นอีกอย่างหนึ่งซึ่งนิยมนำไปใช้ร่วมกับลักษณะเด่นอื่นๆ เช่น ค่าพิกัดของลายเส้นต หรือความเร่งในการเขียน เนื่องจากช่วยทำให้การวิเคราะห์นี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เคราะห์หลายเซนต์มีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น แต่ก็ยังมีปัจจัยหลายอย่างที่มีผลต่อแรงกดปากกา เช่น ความเอียงของปากกา และแรงกดนิ้วบนปากกาหรือกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ เป็นต้น

4.1.3 แรง แรงแนี้เป็นลักษณะเด่นซึ่งเกิดจากสิ่งเร้าซึ่งส่งจากสมองของผู้เซนต์ไปยังระบบกล้ามเนื้อ และจะมีขนาดแตกต่างกันไปตามขนาดของตัวอักษรหรือลายเซนต์ที่เขียนด้วย ลักษณะเด่นนี้จะไม่วัดด้วยเครื่องมือวัด แต่จะคำนวณจากค่าพิทักและแรงกดปากกา โดยใช้โมเดลทางคณิตศาสตร์

4.1.4 ความเร็ว ข้อมูลความเร็วนี้เป็นปัจจัยสำคัญในกระบวนการพิสูจน์ลายเซนต์แบบออนไลน์ เนื่องจากความเร็วในการเซนต์ลายเซนต์หรือเขียนข้อความของบุคคลแต่ละคนย่อมจะมีความแตกต่างกัน โดยค่าความเร็วนี้อาจจะคำนวณจากค่าพิทัก หรือใช้อุปกรณ์พิเศษวัดก็ได้

4.1.5 ความเร่ง ในทฤษฎีเกี่ยวกับลายมือเขียนถือว่า ความเร่งเป็นฟังก์ชันที่มีความสำคัญมาก ซึ่งอาจจะได้จากการคำนวณ การใช้ปากกาที่สามารถวัดความเร่งได้ หรือการใช้อุปกรณ์ฮาร์ดแวร์สำหรับวัดความเร่งก็ได้

4.2 ลักษณะเด่นที่ใช้ในวิทยานิพนธ์

ในวิทยานิพนธ์นี้เลือกใช้ลักษณะเด่น 6 อย่างของลายเซนต์แทนตัวข้อมูลลายเซนต์ ได้แก่ ตำแหน่งในแนวนอน, ตำแหน่งในแนวตั้ง, ความเร็ว, ความเร่ง, ทิศทางการเซนต์ และจำนวนครั้งในการยกปากกา โดยจะไม่พิจารณาเรื่องแรงกดปากกาและแรงที่ใช้ในการเซนต์ เนื่องจากกระดาษอิเล็กทรอนิกส์ที่ใช้ไม่สามารถให้ข้อมูลเกี่ยวกับแรงกดปากกาได้

4.2.1 ค่าพิทักตามแนวนอนและค่าพิทักตามแนวตั้ง จะพิจารณาความแตกต่างระหว่างค่าพิทักแต่ละจุดของลายเซนต์ โดยกำหนดให้จุดเริ่มต้นของลายเซนต์แต่ละลายเซนต์คือจุด (0,0) จากนั้นจะนำค่าพิทักในแนวนอนและแนวตั้งของลายเซนต์แต่ละลายเซนต์มาเปรียบเทียบกัน เนื่องจากการตั้งสมมติฐานว่า ลายเซนต์ของบุคคลคนเดียวกันควรจะมีการเปลี่ยนแปลงของค่าพิทักในลายเซนต์ใกล้เคียงกัน เช่น ลายเซนต์แรกมีค่าพิทักเท่ากับ (218,346), (218,337), (216,373), (215,326) ลายเซนต์ที่สองมีค่าพิทักเท่ากับ (360,379), (361,329), (354,341), (350,358) จะเห็นว่าถึงแม้ว่าลายเซนต์ทั้งสองจะเริ่มต้นที่ตำแหน่งที่แตกต่างกัน แต่เมื่อดูลักษณะแนวโน้มค่าพิทักของลายเซนต์ทั้งเอกสารนี้เป็นเอกสารที่ส่งวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นับญาติให้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

แล้ว จะเห็นว่า ค่าพิกัดตามแนวนอนของลายเซนต์ทั้งสองมีแนวโน้มลดลงทีละน้อย ส่วนค่าพิกัดตามแนวตั้งของลายเซนต์ทั้งสองมีการลดลงแล้วเพิ่มขึ้น แต่ถ้าพิจารณาเปรียบเทียบลายเซนต์แรกกับลายเซนต์ที่สาม ซึ่งมีค่าพิกัดเท่ากับ (302,102), (303,115), (303,135), (305,152) จะเห็นว่าค่าพิกัดของลายเซนต์ที่สามนี้ มีแนวโน้มเพิ่มขึ้นทั้งในแนวนอนและแนวตั้ง ซึ่งถ้าพิจารณาเปรียบเทียบทั้งลายเซนต์ จะสามารถเห็นความคล้ายคลึงหรือความแตกต่างระหว่างค่าพิกัดในแนวนอนและแนวตั้งของลายเซนต์ได้มากกว่านี้

4.2.2 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วและเวลา คือ ความเปลี่ยนแปลงของความเร็วเทียบกับระยะเวลาในการเซนต์ โดยถ้าให้

v คือ ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วในการเซนต์และเวลา

s คือ ระยะทางในการลากปากกาตามแนวนอน (x) และแนวตั้ง (y)

t คือ เวลาในการเซนต์ค่าพิกัดใดๆ

T คือ ระยะเวลาทั้งหมดในการเซนต์ลายเซนต์

จะสามารถคำนวณหาความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วและเวลาในการเซนต์ ได้จากสมการ

$$v = \sum((s_t - s_{t-1})/\Delta t) \quad (4.2)$$

$$; t \in [0, T]$$

$$s = \sqrt{s_x^2 + s_y^2}$$

4.2.3 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร่งและเวลา คือ ความเปลี่ยนแปลงของความเร่งเทียบกับระยะเวลาในการเซนต์ โดยถ้าให้

a คือ ความสัมพันธ์ระหว่างความเร่งในการเซนต์และเวลา

v คือ ความเร็วในการลากปากกา

t คือ เวลาในการเซนต์ค่าพิกัดใดๆ

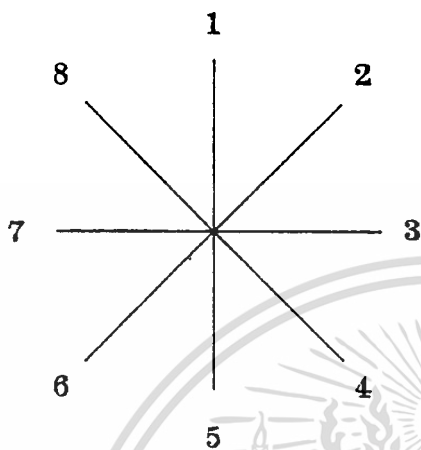
T คือ ระยะเวลาทั้งหมดในการเซนต์ลายเซนต์

จะสามารถคำนวณหาความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วและเวลาในการเซนต์ ได้จากสมการ

$$a = \sum((v_t - v_{t-1})/\Delta t) \quad (4.3)$$

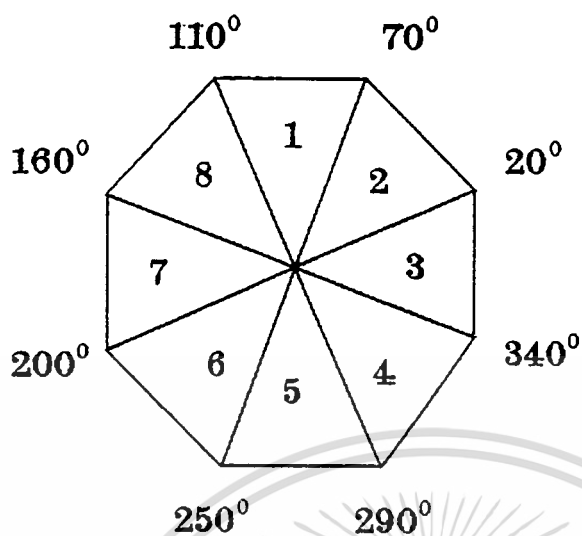
$$; t \in [0, T]$$

4.2.5 ความสัมพันธ์ระหว่างทิศทางการเซนต์และเวลา จะพิจารณาโดยแบ่งทิศทางการเคลื่อนที่ของปากกาเป็น 8 ทิศทาง คือ



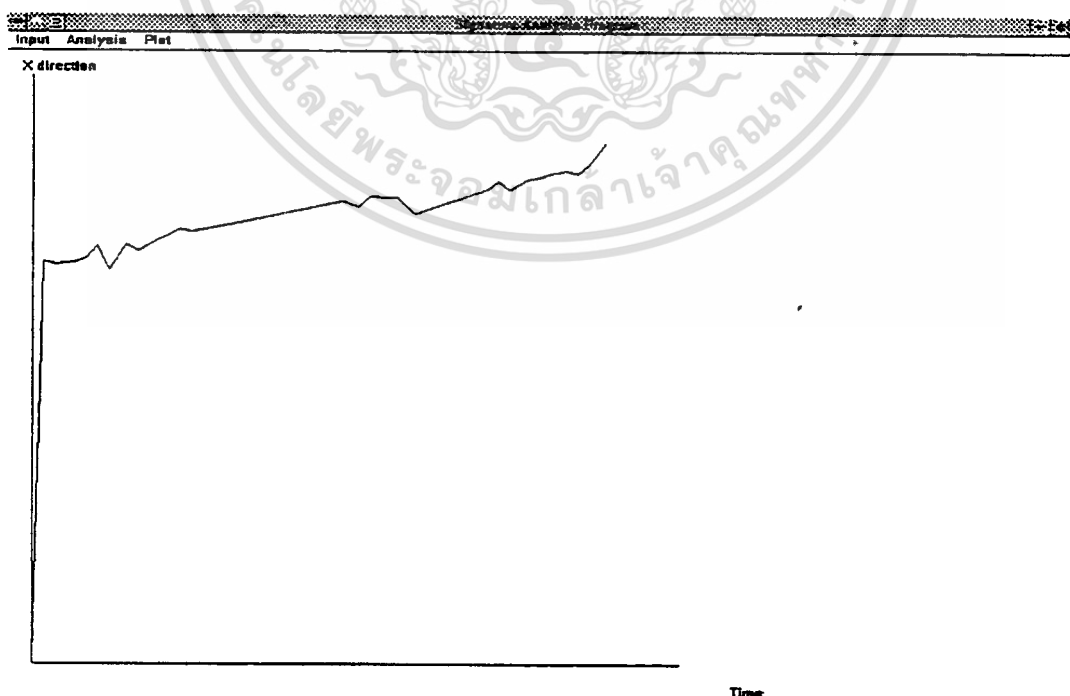
เนื่องจาก จากการทดลองพบว่า การแบ่งทิศทางการเซนต์ออกเป็น 4 ทิศทาง คือ ถ้ามีความชันตั้งแต่ 46-135 องศา จะจัดอยู่ในทิศทาง 1 ความชัน 136-225 องศา เป็นทิศทาง 2 ความชัน 226-315 องศา เป็นทิศทาง 3 และความชัน 316-45 องศา เป็นทิศทาง 4 นั้น สามารถแบ่งลายเซนต์ได้ไม่ดี เนื่องจาก ไม่ว่าจะลายเซนต์จะมีความเอียง 47 องศา หรือ 130 องศา ก็จะถูกจัดว่ามีทิศทาง 1 หมุด ทั้งที่ความจริงแล้วลายเซนต์นั้นจะมีลักษณะแตกต่างกันมากก็ตาม เมื่อทดลองแบ่งทิศทางการเซนต์ออกเป็น 8 ทิศทาง ก็พบว่า สามารถแบ่งแยกความแตกต่างระหว่างลายเซนต์ได้ดีขึ้น และเมื่อทดลองแบ่งทิศทางการเซนต์ออกเป็น 16 ทิศทาง พบว่าค่าที่ได้ละเอียดเกินไป ทำให้การเปรียบเทียบลายเซนต์มีการปฏิเสธแม้กระทั่งลายเซนต์จริงเป็นจำนวนมาก ดังนั้น จึงเลือกใช้ทิศทางการเซนต์ 8 ทิศทาง

โดยจะพิจารณาตามทิศทางการลากเส้น นำค่าพิภักซ์ของลายเซนต์มาคำนวณค่าความชัน (slope) ของลายเซนต์และคำนวณหามุม ซึ่งจะได้ทิศทางตามมุมต่างๆ ดังนี้

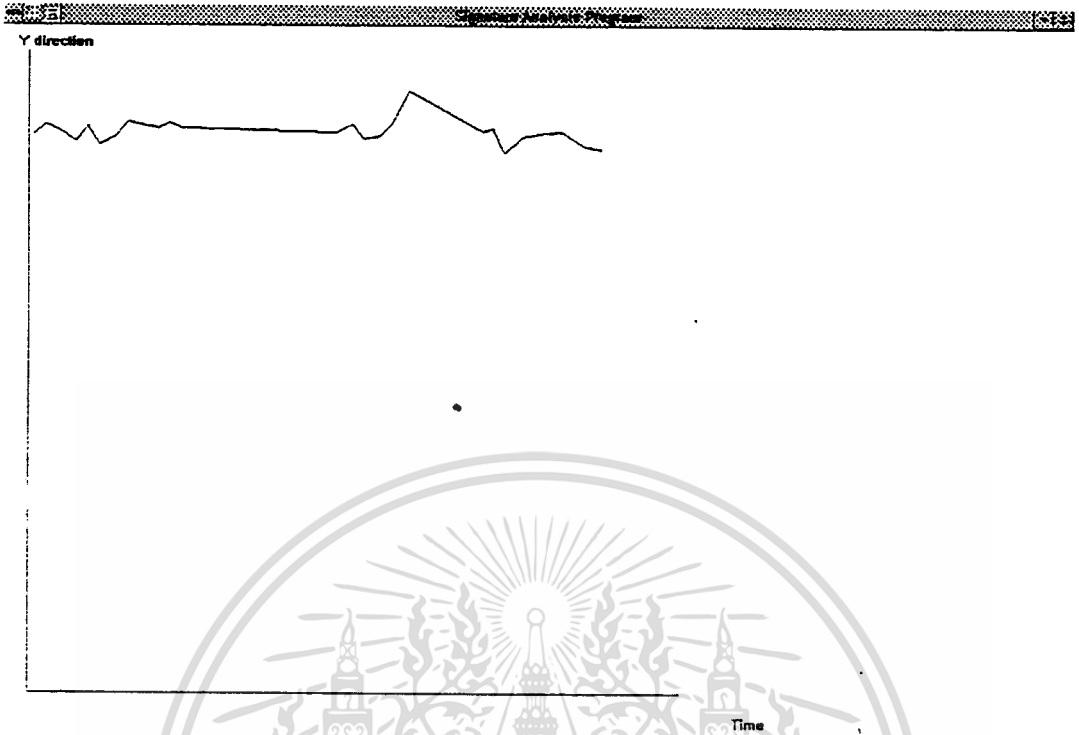


เช่น ถ้าเป็นการลากเส้นจากบนลงล่างจะแทนด้วยรหัสทิศทาง 5 เป็นต้น

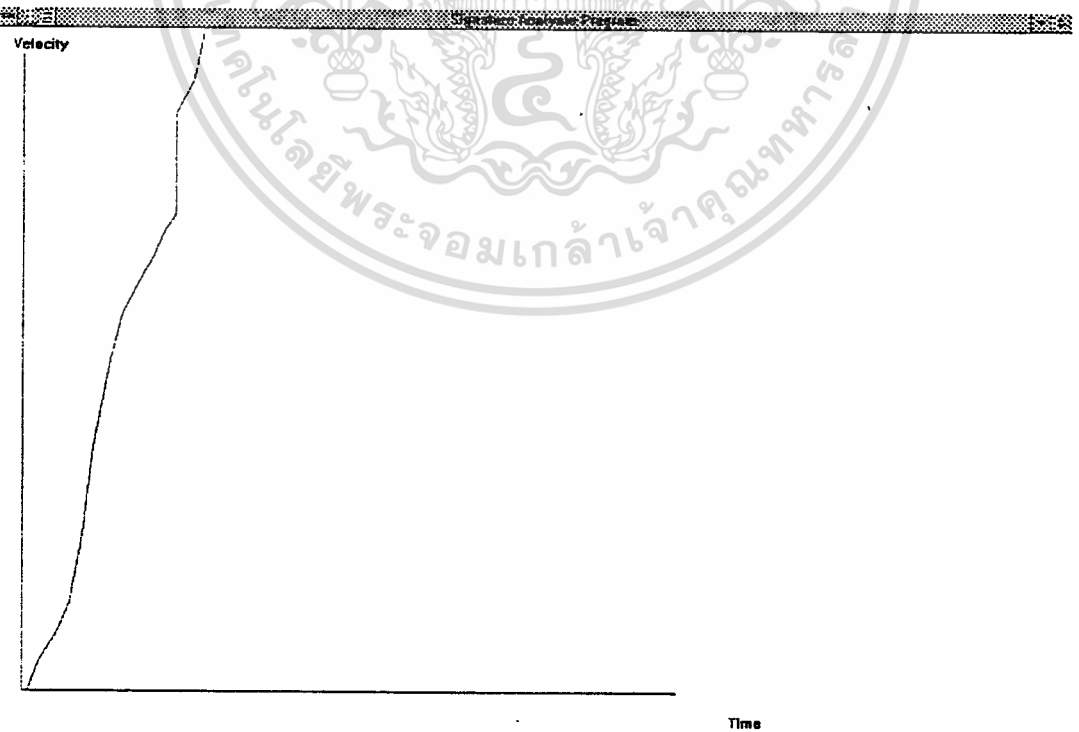
ในรูปต่อไปนี้จะเป็นตัวอย่งกราฟของลักษณะเด่นที่เลือกใช้ในวิทยานิพนธ์นี้ โดยในรูป 4.1 เป็นตัวอย่างกราฟค่าพิกัดตามแนวนอนกับเวลา รูป 4.2 เป็นตัวอย่างกราฟค่าพิกัดตามแนวตั้งกับเวลา รูป 4.3 เป็นตัวอย่างกราฟความเร็วกับเวลา รูป 4.4 เป็นตัวอย่างกราฟความเร็วกับเวลา และรูป 4.5 เป็นตัวอย่างกราฟทิศทางในการเซนต์กับเวลา



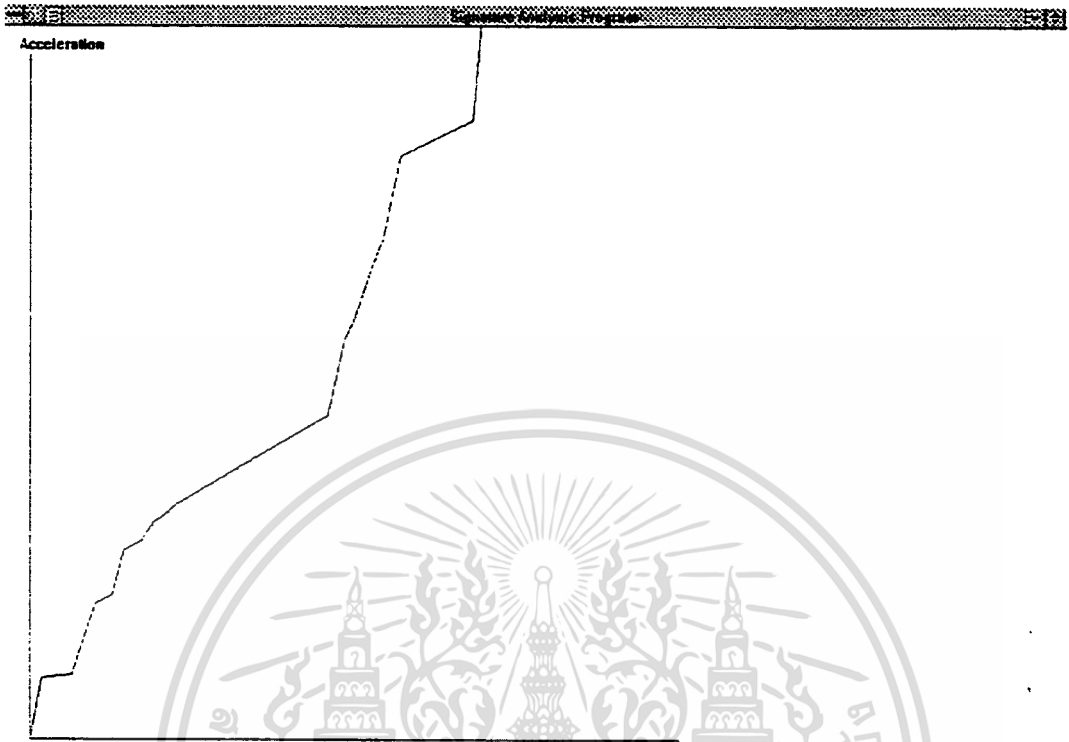
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้รูปที่ 4.1 ตัวอย่างกราฟค่าพิกัดตามแนวนอน เติมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



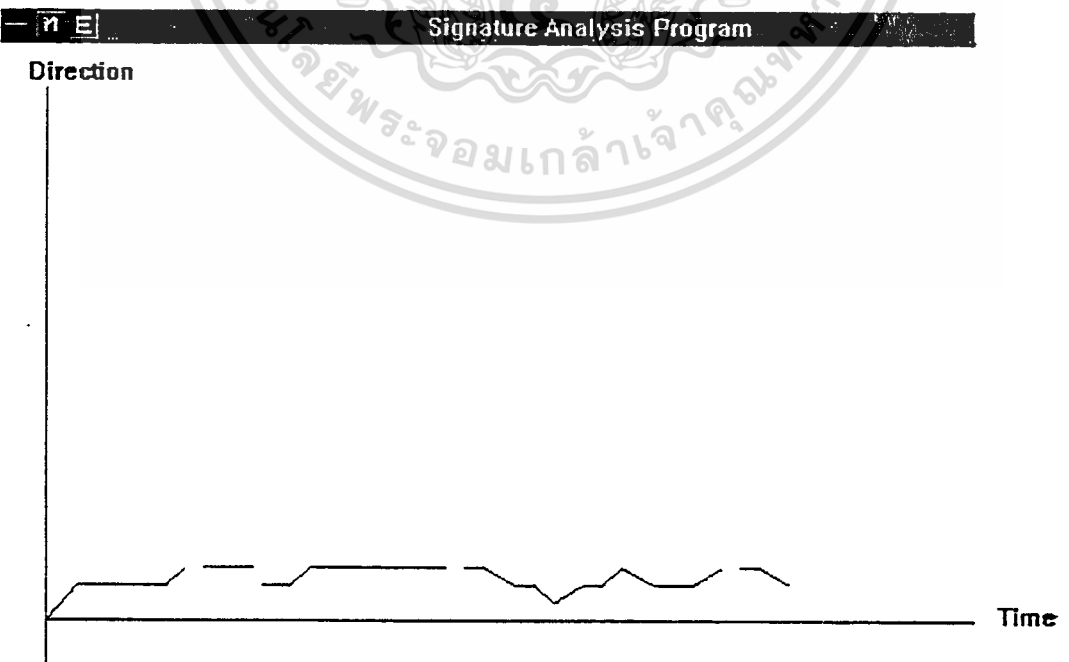
รูปที่ 4.2 ตัวอย่างกราฟค่าพิทัดตามแนวตั้ง



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับรูปที่ 4.3 ตัวอย่างกราฟความเร็ว อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.4 ตัวอย่างกราฟความเร่ง



รูปที่ 4.5 ตัวอย่างกราฟทิศทางการเซ็นด์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 5

การเปรียบเทียบลายเซนต์

5.1 การเปรียบเทียบแบบ Uclidian Distance

การเปรียบเทียบแบบ Uclidian Distance เป็นวิธีการเปรียบเทียบพื้นฐานที่มีความซับซ้อนน้อย นิยมใช้ร่วมกับวิธีการเปรียบเทียบแบบอื่นๆ

ลักษณะเด่นของลายเซนต์ที่ใช้ในการเปรียบเทียบแบบ Uclidian Distance ก็คือ จำนวนครั้งในการยกปากกา ความเปลี่ยนแปลงของค่าพิทตามแนวนอนและแนวตั้ง ความเร็ว และความเร่ง โดยจะทำการคำนวณหาค่าผลต่างระหว่างจำนวนครั้งในการยกปากกา ความเปลี่ยนแปลงของค่าพิท ความเร็ว และความเร่งในการเซนต์ของลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบ และลายเซนต์ในฐานะข้อมูล ซึ่งสามารถแทนได้ด้วยสมการ

$$\sum_{i=0}^T d_i = \sqrt{F_{0i}^2 - F_{1i}^2} \quad i \in [0..T] \quad (5.1)$$

เมื่อ F_0 คือ ค่าลักษณะเด่นต่างๆ ที่ใช้ในการวิเคราะห์ของลายเซนต์ในฐานะข้อมูล

F_1 คือ ค่าลักษณะเด่นต่างๆ ที่ใช้ในการวิเคราะห์ของลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบ

เช่นถ้าข้อมูลที่ต้องการตรวจสอบมีลักษณะของข้อมูลดังนี้

3 322 313	10 348 260	27 361 299	38 354 262	54 346 280	65 356 307
76 388 308	93 401 305	104 430 309	115 482 308	10 499 300	21 478 286
38 495 323	49 469 379	65 528 310	10 539 264	21 561 273	32 544 315
43 571 312	60 577 302	71 583 288	87 614 292	98	

และข้อมูลในฐานะข้อมูลมีลักษณะดังนี้

somsak jutarat	chayaporn	3 218 346	10 218 337	38 216 373	49 215 326	60
240 344	71 279 354	82 159 324	98 283 325	109 279 358	120 300 349	137 307 337
148 342 350	164 399 313	175 457 333	0 473 342	16 507 328	27	403 341 43
517 324	60 458 413	71 499 359	0 525 348	10 540 308	27	579 296 38 573 320
49 571 336	65 580 342	71 600 344	82 597 321	98	606 302	109 725 295 120

เมื่อนำข้อมูลทั้งสองไปทำการคำนวณแล้ว พบว่า ลักษณะเด่นต่างๆ ของลายเซนต์ทั้งสองเป็นดังตารางที่ 5.1

ตารางที่ 5.1 ตารางเปรียบเทียบลักษณะเด่นของลายเซนต์จริง

ลักษณะเด่น	Ucledian Distance ระหว่างลายเซนต์
พิกัดตามแนวนอน	406.49
พิกัดตามแนวตั้ง	148.99
ความเร็ว	0.996938333E+00
ความเร่ง	0.628312099E+00

ซึ่งพบว่าค่าที่ได้ใกล้เคียงกัน ถึงแม้ว่าค่าความแตกต่างระหว่างพิกัดตามแนวนอนจะค่อนข้างสูง แตกต่างจากในตารางที่ 5.2 ซึ่งเป็นตารางเปรียบเทียบระหว่างลักษณะเด่นของลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบและลายเซนต์ในฐานข้อมูลที่ไม่เหมือนกัน ซึ่งมีข้อมูลดังต่อไปนี้

3 221 360	5 221 357	10 231 354	16 222 347	21 216 341	32 226 343
38 231 346	43 228 345	49 231 340	54 231 331	65 238 334	76 247 334
82 242 326	87 234 325	98 242 309	104 243 306	115 253 280	0 261 290
5 254 281	16 234 275	21 243 272	27 267 274	38 263 277	43 261 271
49 267 269	60 268 264	65 272 266	71 272 258	76 280 263	87 294 279
93 285 254	0 274 253	5 275 246	10 289 240	16 282 238	27 280 234
32 287 223	38				

จะเห็นว่า ค่าลักษณะเด่นทั้งสองชุดในตารางที่ 5.2 มีความแตกต่างกันมาก และถึงแม้ว่าความแตกต่างระหว่างค่าพิกัดตามแนวนอนของลายเซนต์สองลายเซนต์แรกจะสูงแล้วก็ตาม แต่ความแตกต่างของค่าพิกัดตามแนวนอนของลายเซนต์ของลายเซนต์แรกและลายเซนต์ที่สามก็ยังมีค่าสูงกว่าอยู่ ส่วนค่าผลต่างของลักษณะเด่นอื่นๆ ก็ค่อนข้างสูงมาก ทำให้ไม่สามารถยอมรับลายเซนต์นี้ได้

ตารางที่ 5.2 ตารางเปรียบเทียบลักษณะเด่นของลายเซนต์ที่ไม่ถูกต้อง

ลักษณะเด่น	Ucledian Distance ระหว่างลายเซนต์
พิกัดตามแนวนอน	583.59
พิกัดตามแนวตั้ง	354.94
ความเร็ว	1.950947272E+00
ความเร่ง	3.027915232E+00

5.2 การเปรียบเทียบแบบ Syntactic

การวิเคราะห์แบบ syntactic เป็นการพิจารณาโครงสร้างของรูปแบบ (pattern) เป็นหลัก เนื่องจากการสร้างเวกเตอร์สำหรับใช้แทนรูปแบบทำได้ยาก ในการพิจารณาโครงสร้างของรูปแบบ จะต้องแบ่งรูปแบบออกเป็นรูปแบบย่อยๆ โดยอาศัยลักษณะโครงสร้างของรูปแบบที่ต้องการวิเคราะห์ แล้วจึงทำการเปรียบเทียบลักษณะของรูปแบบย่อยนี้

สำหรับในวิทยานิพนธ์นี้ ได้นำค่าพิทักในการเซนต์มาคำนวณทิศทางในการเซนต์ และใช้ทิศทางในการเซนต์นี้เป็นรูปแบบย่อยสำหรับการเปรียบเทียบ โดยชุดของทิศทางในการเซนต์แต่ละชุดจะประกอบด้วยทิศทางในการเซนต์ตั้งแต่เริ่มจดปากกลางบนกระดาดษอเล็กทรอนิกส์จนกระทั่งยกปากกาขึ้น และในการเปรียบเทียบจะยอมให้มีความแตกต่างของทิศทางในการเซนต์ได้ไม่เกิน 1 ทิศทางของลายเซนต์ในฐานข้อมูลจะต้องเท่ากับ มากกว่า หรือน้อยกว่าลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบ 1) เนื่องจากอาจจะมีความคลาดเคลื่อนของความชัน (slop) ของลายเซนต์เกิดขึ้นได้ เช่น ลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบมีความชัน 285 องศา แต่ลายเซนต์ในฐานข้อมูลมีความชัน 292 องศา เมื่อจัดทิศทางในการเซนต์แล้ว ลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบจะมีทิศทาง 5 แต่ลายเซนต์ในฐานข้อมูลจะมีทิศทาง 4 ทั้งๆที่ความจริงแล้ว ลักษณะของเส้นที่ลากนี้มีความแตกต่างกันเพียงเล็กน้อย ดังนั้น จึงต้องมีการยอมรับทิศทางรอบข้างของทิศทางที่คำนวณได้ของลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบด้วย

ต่อไปนี้เป็นตัวอย่างทิศทางของลายเซนต์ที่แสดงไว้ข้างต้น ข้อมูล stroke แรกของลายเซนต์ที่ต้องการตรวจสอบจะมีค่าทิศทางเป็นดังนี้

112123323232223222223532

ส่วนทิศทางในการเซนต์ stroke แรกของลายเซนต์ที่ถูกต้องในฐานข้อมูลเท่ากับ

23333222322332222232312

แต่ทิศทางในการเซนต์ stroke แรกของลายเซนต์ที่ไม่ถูกต้องในฐานข้อมูลเท่ากับ

31387761334224

ซึ่งจะเห็นว่า จากการเปรียบเทียบทิศทางในการเซนต์ของข้อมูลสองชุดแรกแบบ 1:1 พบว่า ข้อมูลทั้งสองชุดมีลักษณะคล้ายกัน แต่ทิศทางในการเซนต์ของข้อมูลชุดแรกและชุดที่สามนั้นมีลักษณะแตกต่างกันค่อนข้างมาก ทำให้ต้องยอมรับว่าลายเซนต์ที่นำมาตรวจสอบนั้นเป็นลายเซนต์เดียวกันกับลายเซนต์ที่สอง แต่เป็นคนละลายเซนต์กับลายเซนต์ที่สาม

บทที่ 6 การตัดสินใจ

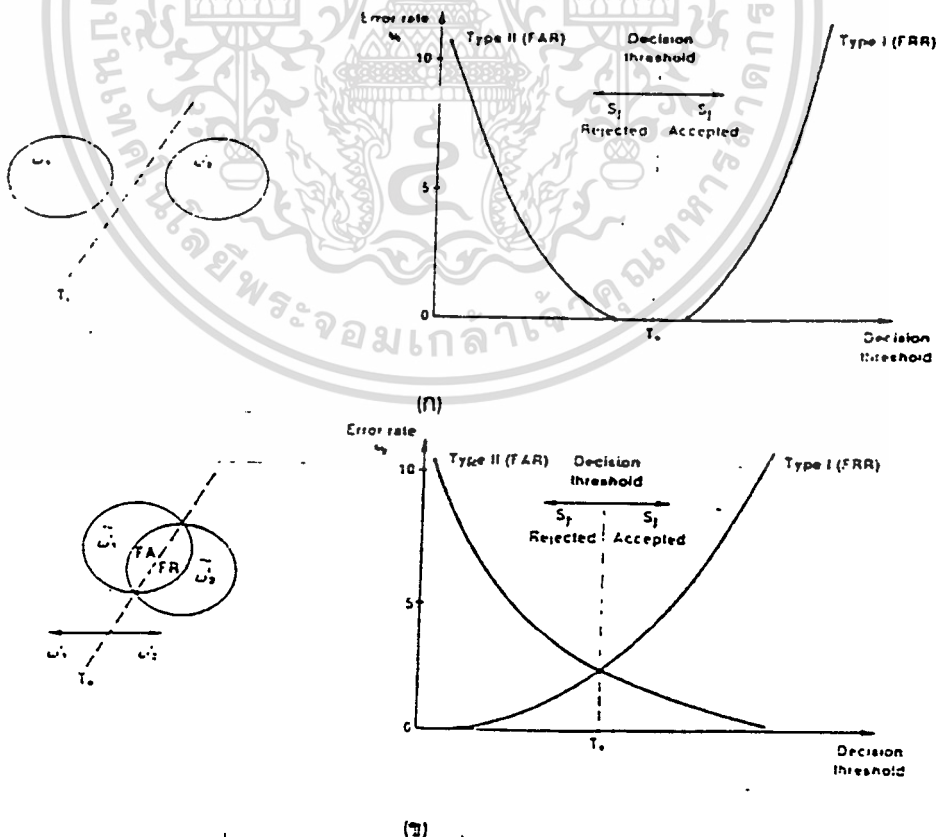
6.1 ความแตกต่างของลายเซ็นต์

โดยทั่วไป ลายเซ็นต์แต่ละลายเซ็นต์จะมีความแตกต่างกัน ถึงแม้จะเป็นลายเซ็นต์ของบุคคลคนเดียวก็ตาม ทำให้สามารถแบ่งความแตกต่างของลายเซ็นต์ได้เป็น 2 ประเภท คือ

6.1.1 ความแตกต่างภายในกลุ่ม (intra-class or intrapersonal variability) คือ ความแตกต่างระหว่างภายในกลุ่ม (σ_i^2) ของลายเซ็นต์ของบุคคลคนเดียวกันคือ คนที่ i

6.1.2 ความแตกต่างระหว่างกลุ่ม (interclass or interpersonal variability) คือ ความแตกต่างระหว่างกลุ่มของลายเซ็นต์สองกลุ่ม (σ_i^2) และ (σ_j^2) ซึ่งได้จากบุคคลคนที่ i และ j

ในทางทฤษฎี ความแตกต่างภายในกลุ่มควรจะน้อยที่สุดเท่าที่จะสามารถเป็นไปได้ และความแตกต่างระหว่างกลุ่มก็ควรจะมากพอที่จะสามารถแบ่งแยกลายเซ็นต์ของแต่ละบุคคลได้ แต่ในทางปฏิบัตินั้น มักจะพบว่าไม่สามารถแบ่งแยกความแตกต่างทั้งสองกลุ่มนี้ได้อย่างชัดเจน ดังแสดงในรูปที่ 6.1



รูปที่ 6.1 การแบ่งประเภทของความแตกต่าง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับก (ก) ทางทฤษฎี (ข) ทางปฏิบัติ อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูป จะเห็นว่าในกระบวนการรู้จำมีโอกาสจะยอมรับและปฏิเสธลายเซนติในกรณีต่อไปนี้

1. การยอมรับลายเซนติที่ถูกต้อง คือ การยอมรับว่าลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบ ซึ่งเป็นลายเซนติของบุคคลคนเดียวกับลายเซนติในฐานข้อมูล เหมือนกับลายเซนติในฐานข้อมูล

ถ้ากำหนดให้

ω_j คือ โอกาสในการยอมรับลายเซนติที่ถูกต้อง

S_j คือ ลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบ

R_j คือ ลายเซนติในฐานข้อมูล

$d(S_j, R_j)$ คือ ค่าความคล้ายคลึงระหว่างลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบและลายเซนติในฐานข้อมูล

T_0 คือ ค่าขอบเขตในการยอมรับลายเซนติ
จะได้สมการในการยอมรับลายเซนติที่ถูกต้องดังนี้

$$d(S_j, R_j) > T_0 \quad \text{เมื่อ } j = i \quad 6.1.1$$

2. การยอมรับลายเซนติปลอม คือ การยอมรับลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบ ซึ่งเกิดจากบุคคลคนละคนกัน ว่าจะมีความคล้ายกับลายเซนติในฐานข้อมูล

ถ้ากำหนดให้

ω_A คือ โอกาสในการยอมรับลายเซนติปลอม

S_j คือ ลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบ

R_j คือ ลายเซนติในฐานข้อมูล

$d(S_j, R_j)$ คือ ค่าความคล้ายคลึงระหว่างลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบและลายเซนติในฐานข้อมูล

T_0 คือ ค่าขอบเขตในการยอมรับลายเซนติ
จะได้สมการในการยอมรับลายเซนติปลอมนดังนี้

$$d(S_j, R_j) > T_0 \quad \text{เมื่อ } j \neq i \quad 6.1.2$$

3. การปฏิเสธลายเซนติจริง คือ การยอมรับว่าลายเซนติที่ตรวจสอบมีความแตกต่างกับลายเซนติในฐานข้อมูล ทั้งๆที่เป็นลายเซนติที่ได้จากบุคคลคนเดียวกัน

ถ้ากำหนดให้

ω_R คือ โอกาสในการปฏิเสธลายเซนติที่ถูกต้อง

S_j คือ ลายเซนติที่ต้องการตรวจสอบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ภายในเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

R_i คือ ลายเซ็นพื้นฐานข้อมูล

$d(S_j, R_i)$ คือ ค่าความคล้ายคลึงระหว่างลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบและลายเซ็นพื้นฐานข้อมูล

T_0 คือ ค่าขอบเขตในการยอมรับลายเซ็น

จะได้สมการในการปฏิเสธลายเซ็นที่ถูกต้องดังนี้

$$d(S_j, R_i) < T_0 \quad \text{เมื่อ } j = 1 \quad 6.1.3$$

4. การปฏิเสธลายเซ็นปลอม คือ การปฏิเสธว่าลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบ (S_j) ซึ่งเกิดจากบุคคลคนละคนกัน เป็นลายเซ็นเดียวกันกับลายเซ็นพื้นฐานข้อมูล (R_i)

ถ้ากำหนดให้

ω_2^i คือ โอกาสในการปฏิเสธลายเซ็นปลอม

S_j คือ ลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบ

R_i คือ ลายเซ็นพื้นฐานข้อมูล

$d(S_j, R_i)$ คือ ค่าความคล้ายคลึงระหว่างลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบและลายเซ็นพื้นฐานข้อมูล

T_0 คือ ค่าขอบเขตในการยอมรับลายเซ็น

จะได้สมการในการปฏิเสธลายเซ็นปลอมดังนี้

$$d(S_j, R_i) < T_0 \quad \text{เมื่อ } j \neq 1 \quad 6.1.4$$

ถ้า ω_1^i คือ โอกาสในการยอมรับลายเซ็นที่ถูกต้อง จะได้ว่า

$$\omega_1^i = \omega_1^i + FA - FR \quad 6.1.5$$

และถ้า ω_2^i คือ โอกาสในการปฏิเสธลายเซ็นปลอม จะได้ว่า

$$\omega_2^i = \omega_2^i + FR - FA \quad 6.1.6$$

อัตราความผิดพลาดทั้งสองประเภท คือ การปฏิเสธลายเซ็นจริง (type I error หรือ FRR : false rejection rate) และการยอมรับลายเซ็นปลอม (type II error หรือ FAR : false acceptance rate) จะเป็นเครื่องกำหนดประสิทธิภาพของระบบวิเคราะห์ลายเซ็น โดยอัตราความผิดพลาดทั้งสองประเภทนี้จะขึ้นอยู่กับค่าขอบเขตในการยอมรับหรือปฏิเสธลายเซ็น ในรูปที่ 6.1 (ก) เป็นระบบในอุดมคติ ซึ่งจะเกิดขึ้นได้ในกรณีที่สามารรถเลือกลักษณะเด่นที่ดีที่สุด ซึ่งสามารถแยกลายเซ็นจริงและ

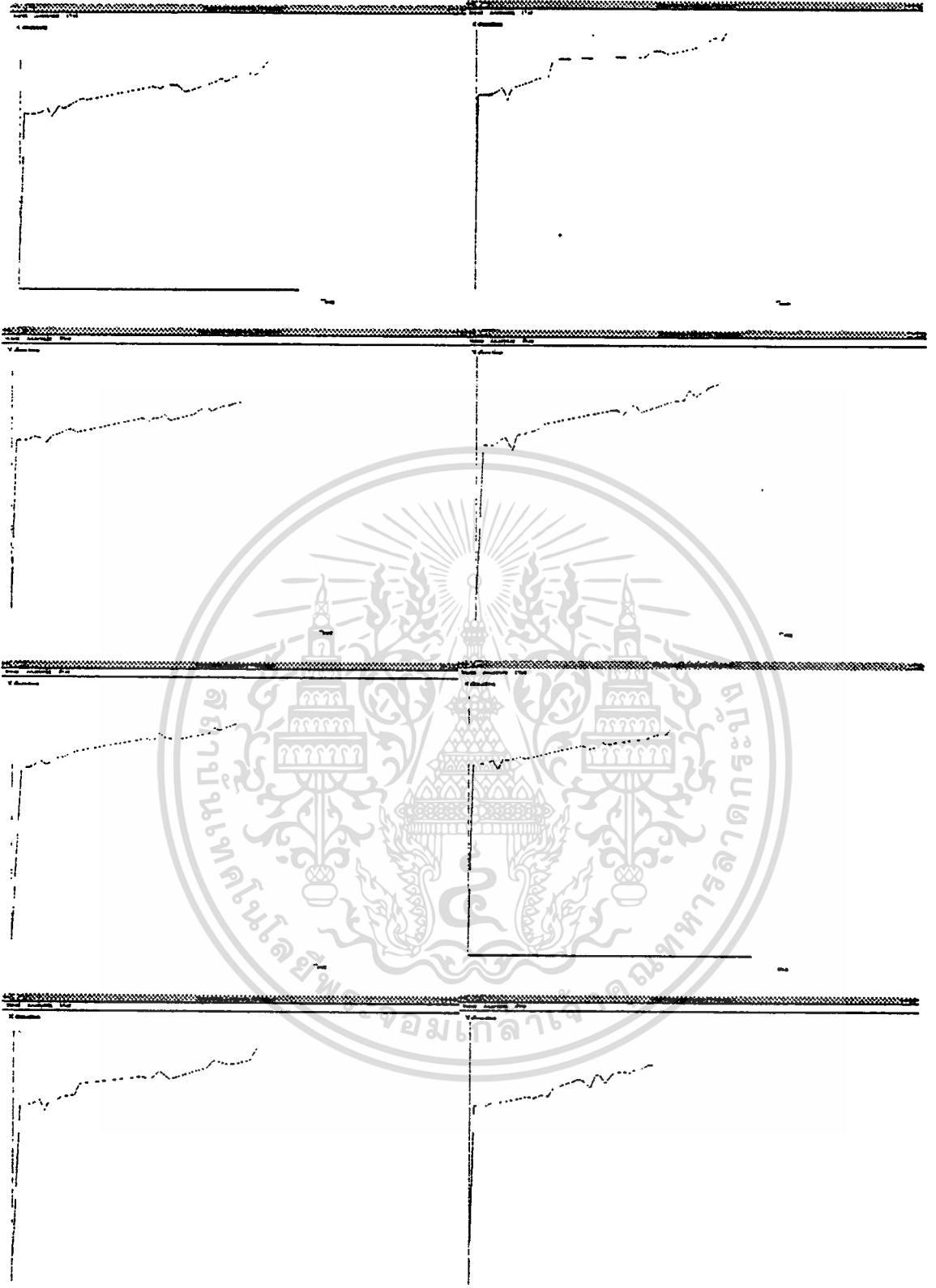
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ลายเส้นที่ปลอมได้อย่างถูกต้องร้อยเปอร์เซ็นต์ได้ ทำให้ไม่เกิดกรณีของการยอมรับลายเส้นที่ปลอมหรือปฏิเสธลายเส้นที่จริง แต่ในทางปฏิบัตินั้น ระบบการวิเคราะห์ลายเส้นที่มีจะเป็นดังรูปที่ 6.1 (ข) เนื่องจากยังไม่สามารถหาลักษณะเด่นที่สามารถแบ่งแยกลายเส้นได้อย่างถูกต้องร้อยเปอร์เซ็นต์ได้

ในรูปที่ 6.2 เป็นตัวอย่างกราฟแสดงค่าพิกัดตามแวนอนของบุคคลคนเดียวกัน ซึ่งจะเห็นว่ากราฟทั้งสามกราฟในรูป 6.2 (ก) นั้นมีลักษณะคล้ายกัน และกราฟในรูป 6.2 (ข) หรือรูป 6.2 (ค) ก็มีลักษณะคล้ายกัน แต่กราฟในรูปทั้งสามนั้นมีลักษณะแตกต่างกัน แสดงว่า ค่าพิกัดตามแวนอนนี้มีความแตกต่างภายในกลุ่มน้อย แต่มีความแตกต่างระหว่างกลุ่มมาก สามารถนำไปใช้ในการวิเคราะห์ลายเส้นได้

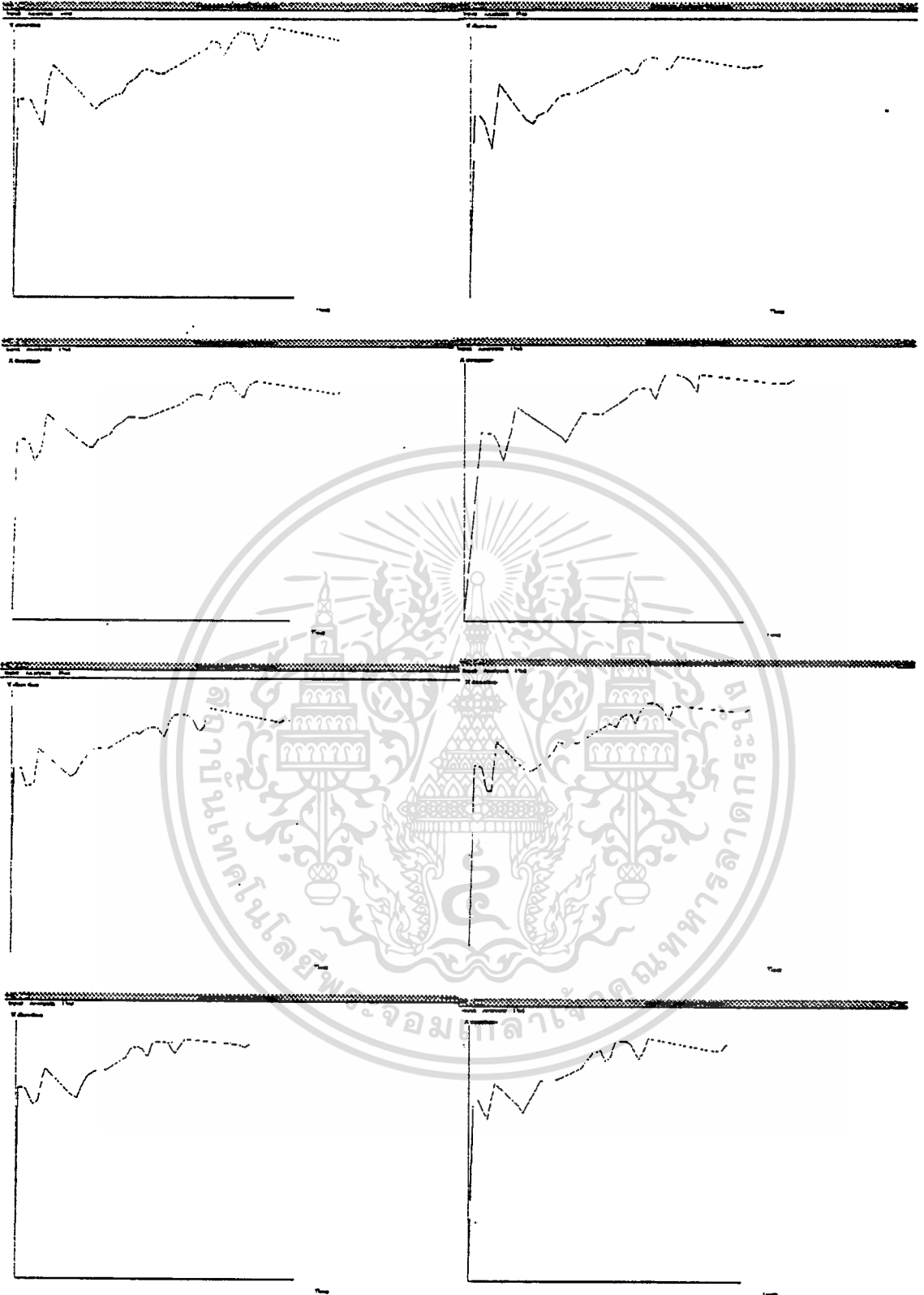


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



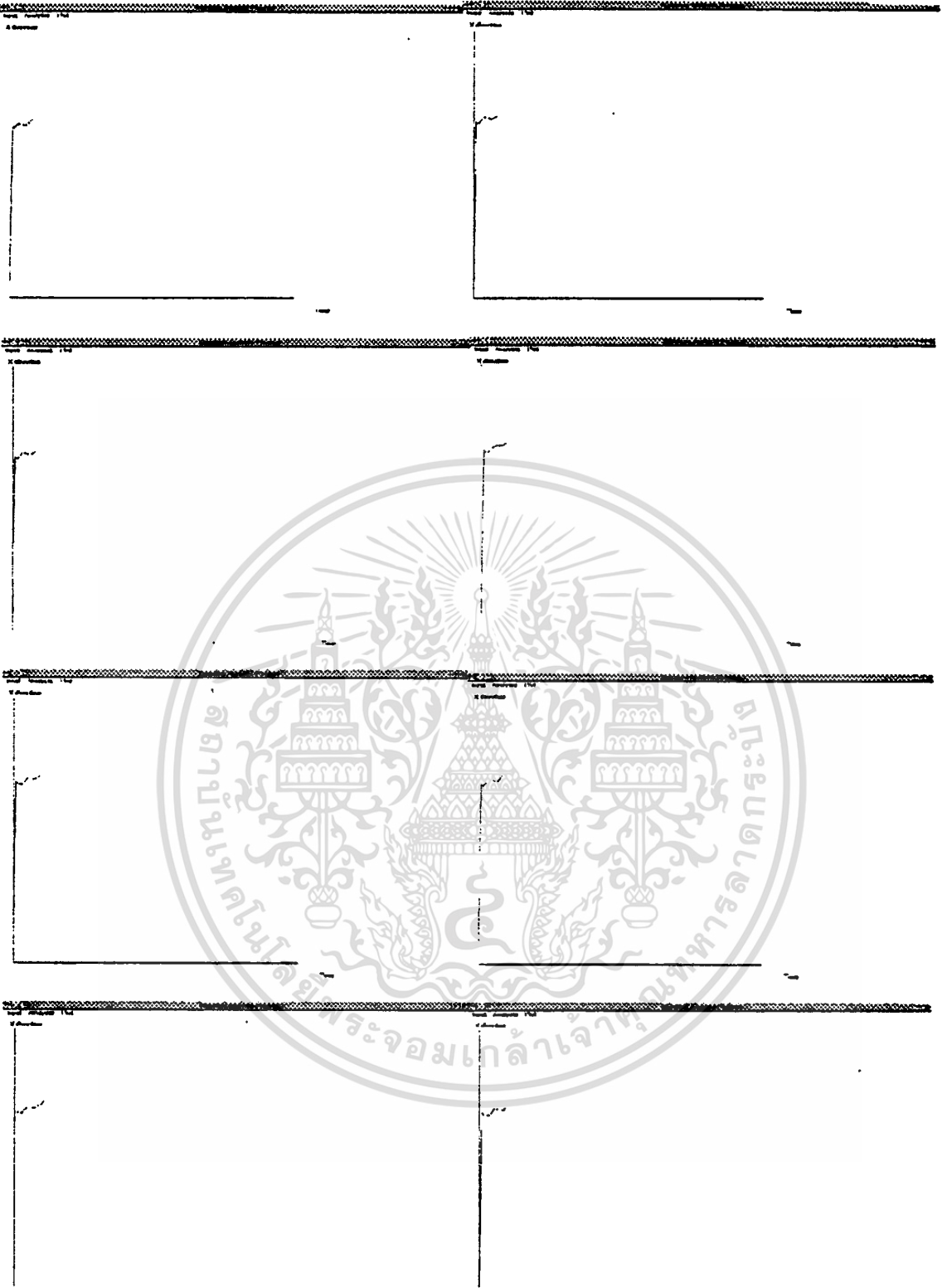
รูปที่ 6.2 (ก) กราฟค่าพิกัดตามแนวนอนของบุคคลที่หนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



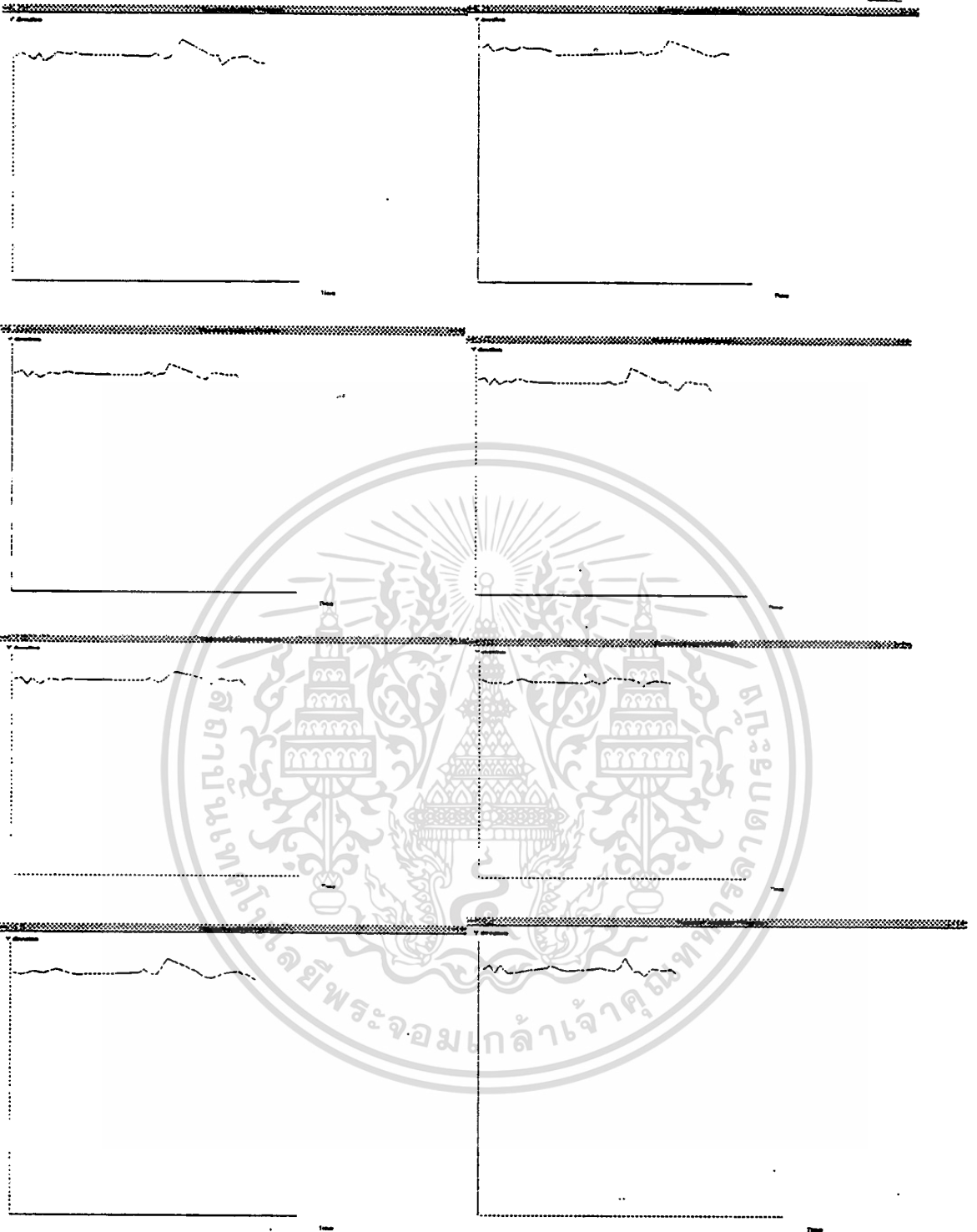
รูปที่ 6.2 (ข) กราฟค่าพิกัดตามแนวนอนของบุคคลที่สอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



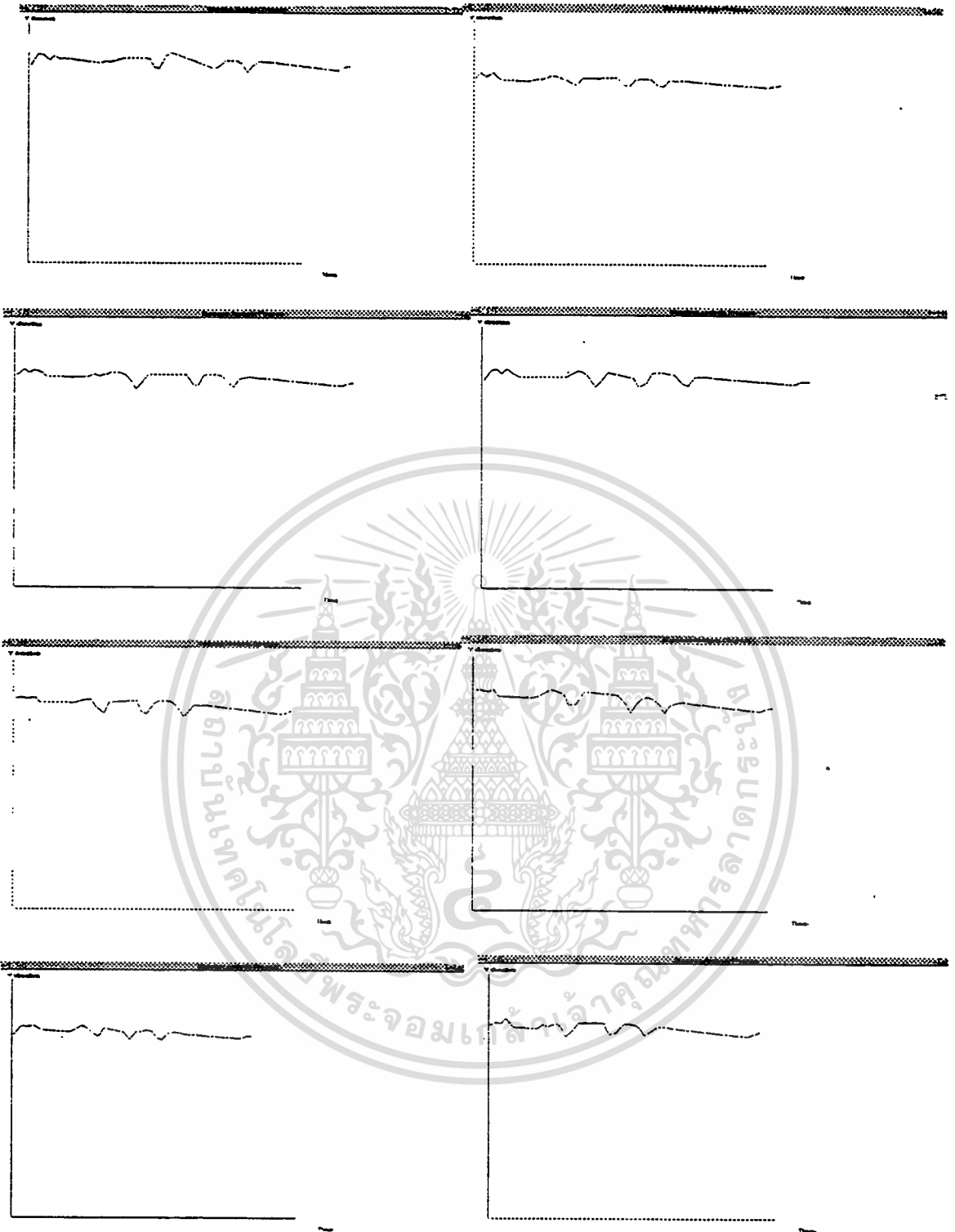
รูปที่ 6.2 (ค) กราฟค่าพิกัดตามแนวนอนของบุคคลที่สาม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



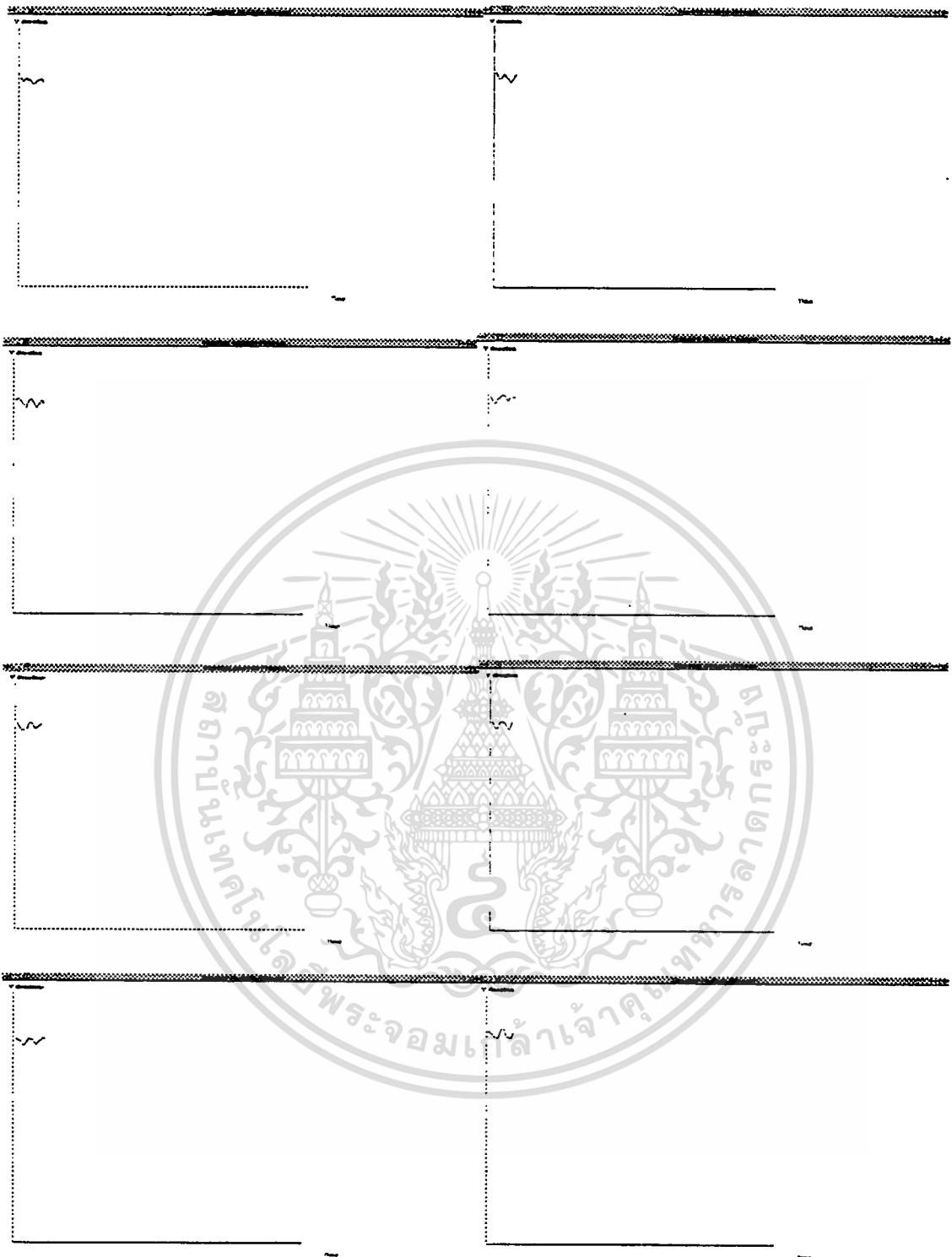
รูปที่ 6.3 (ก) กราฟค่าพิกัดตามแนวตั้งของบุคคลที่หนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6.3 (ข) กราฟค่าพิกัดตามแนวตั้งของบุคคลที่สอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6.3 (ค) กราฟค่าพิกัดตามแนวตั้งของบุคคลที่สาม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



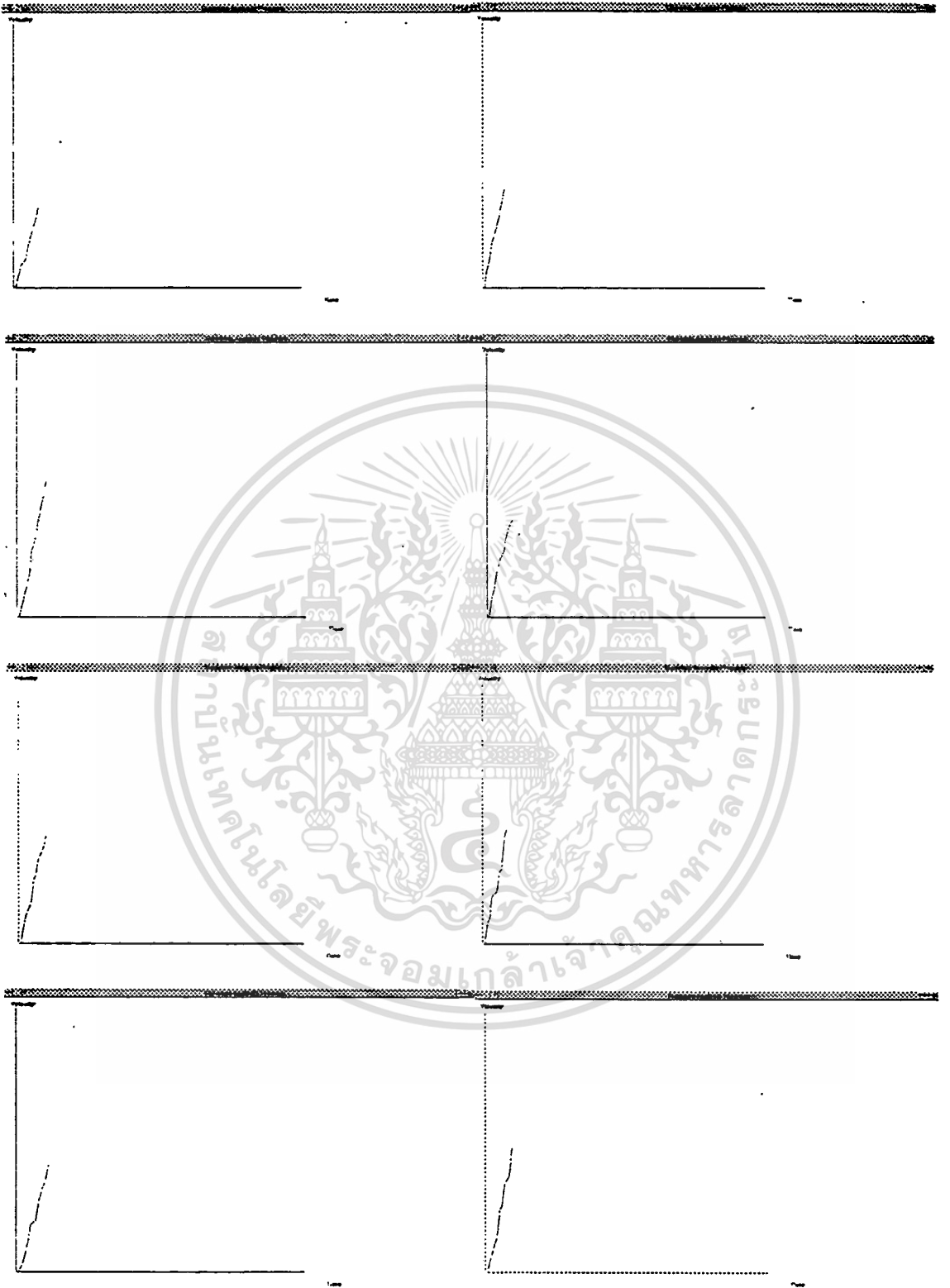
รูปที่ 6.4 (ก) กราฟความเร็วของบุคคลที่หนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



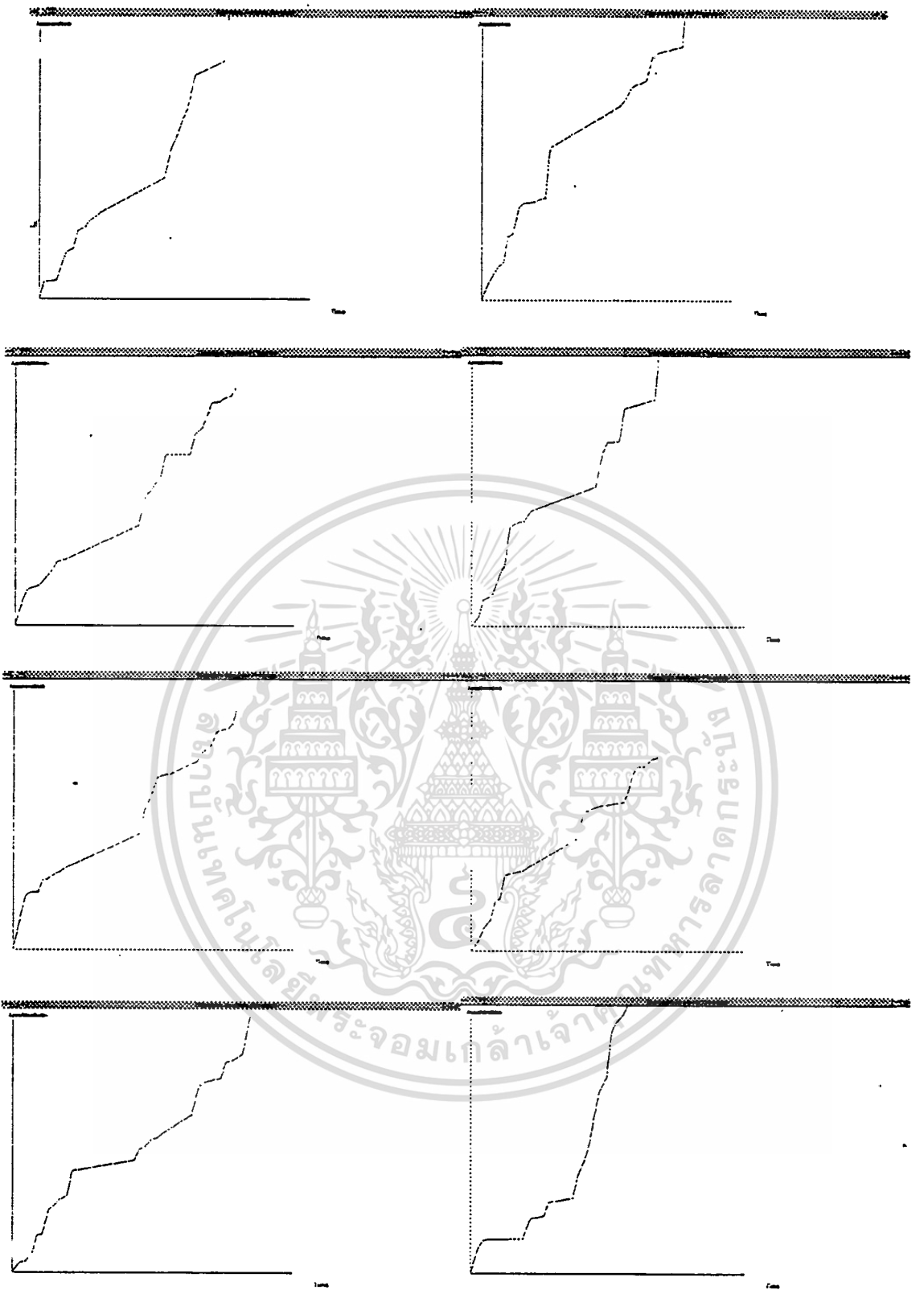
รูปที่ 6.4 (ข) กราฟความเร็วของบุคคลที่สอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



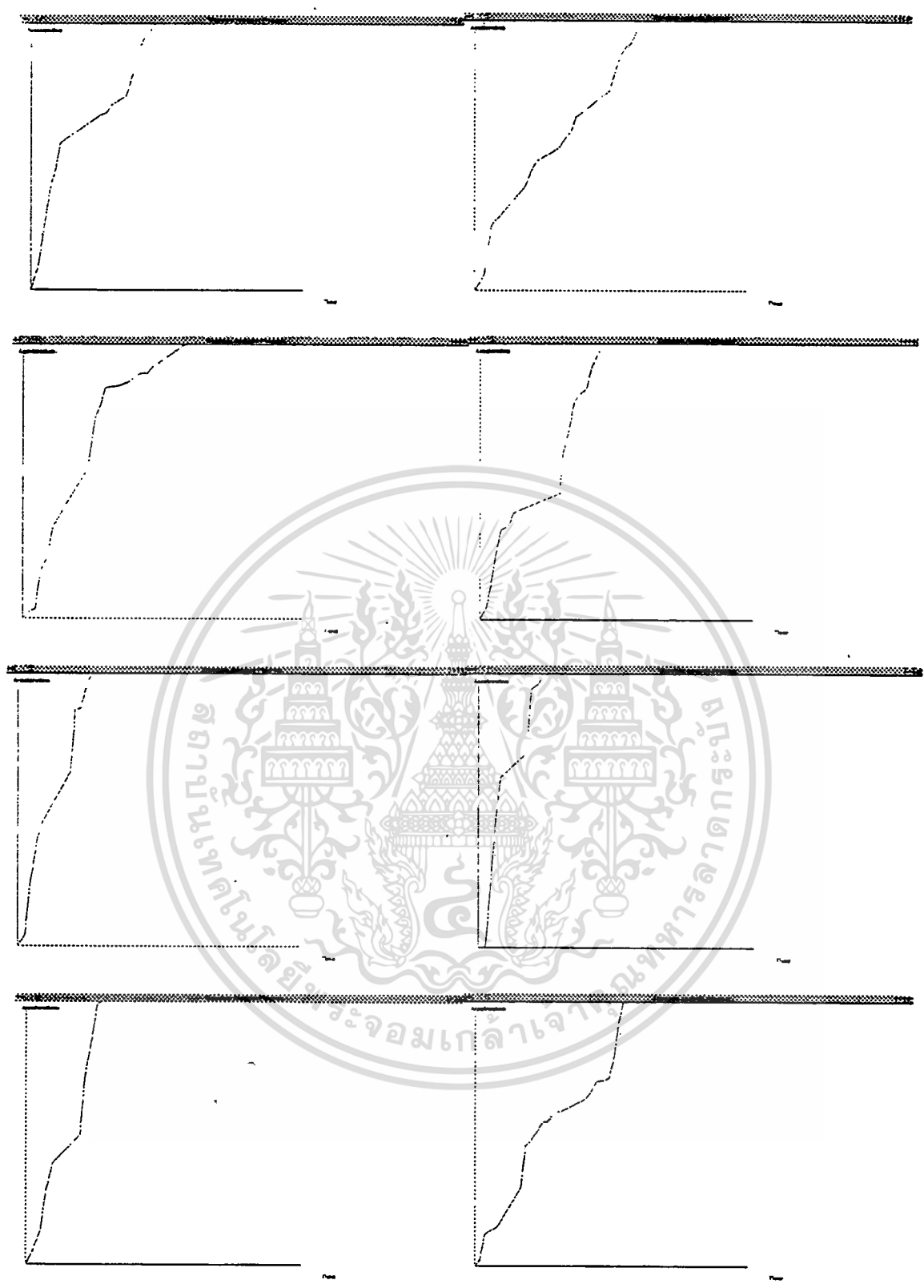
รูปที่ 6.4 (ค) กราฟความเร็วของบุคคลที่สาม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



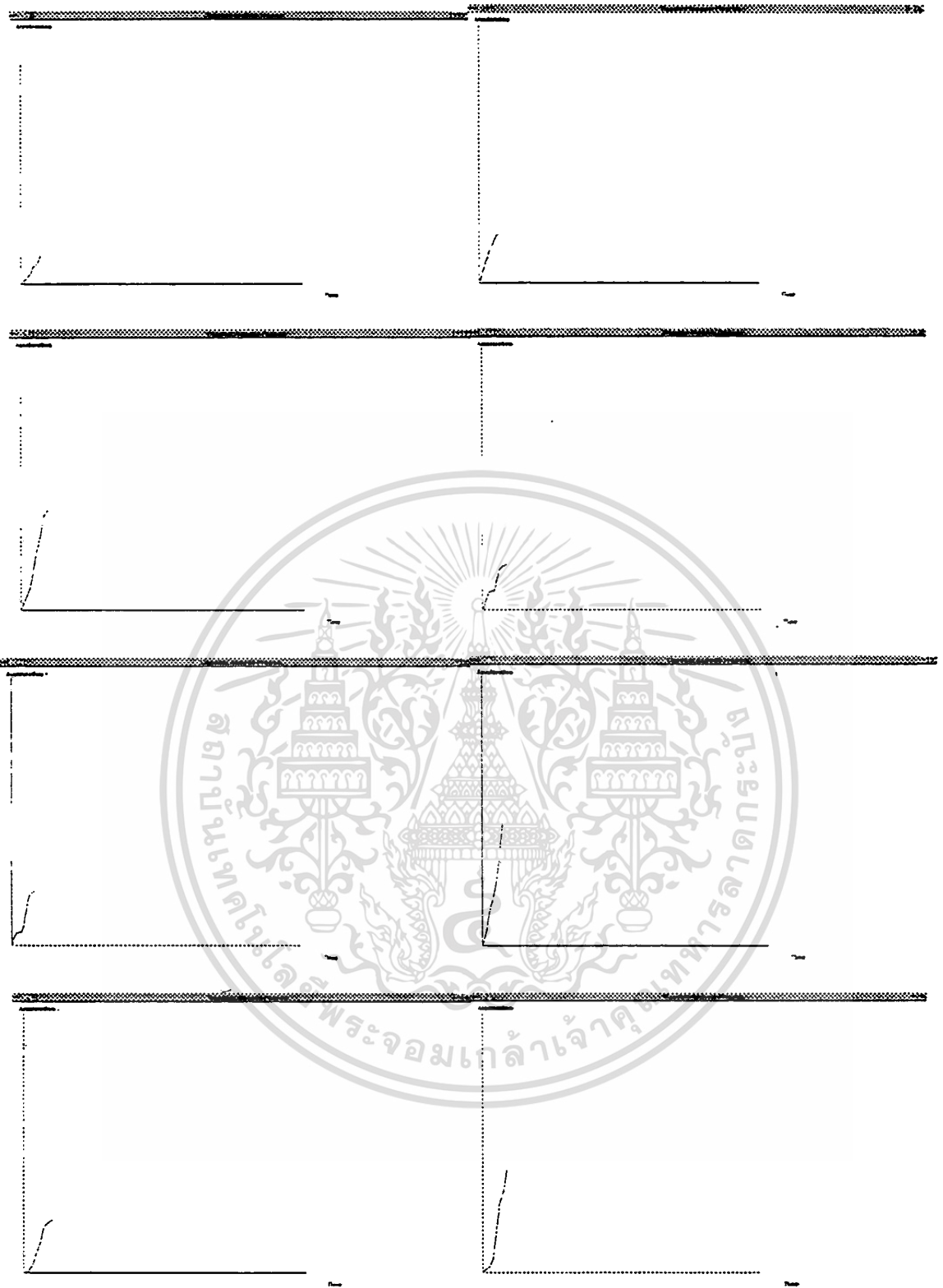
รูปที่ 6.5 (ก) กราฟความเร่งของบุคคลที่หนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



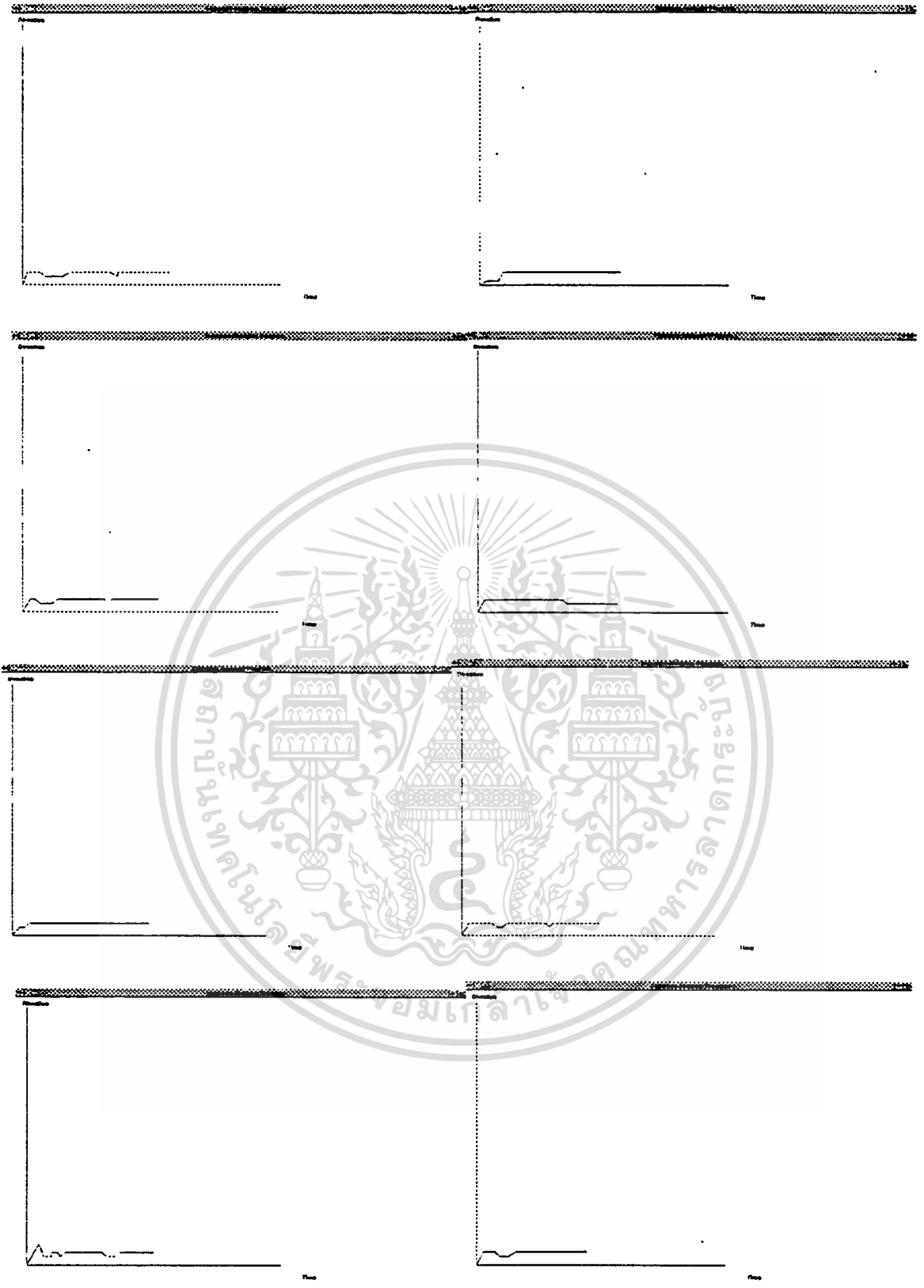
รูปที่ 6.5 (ข) กราฟความแรงของบุคคลที่สอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



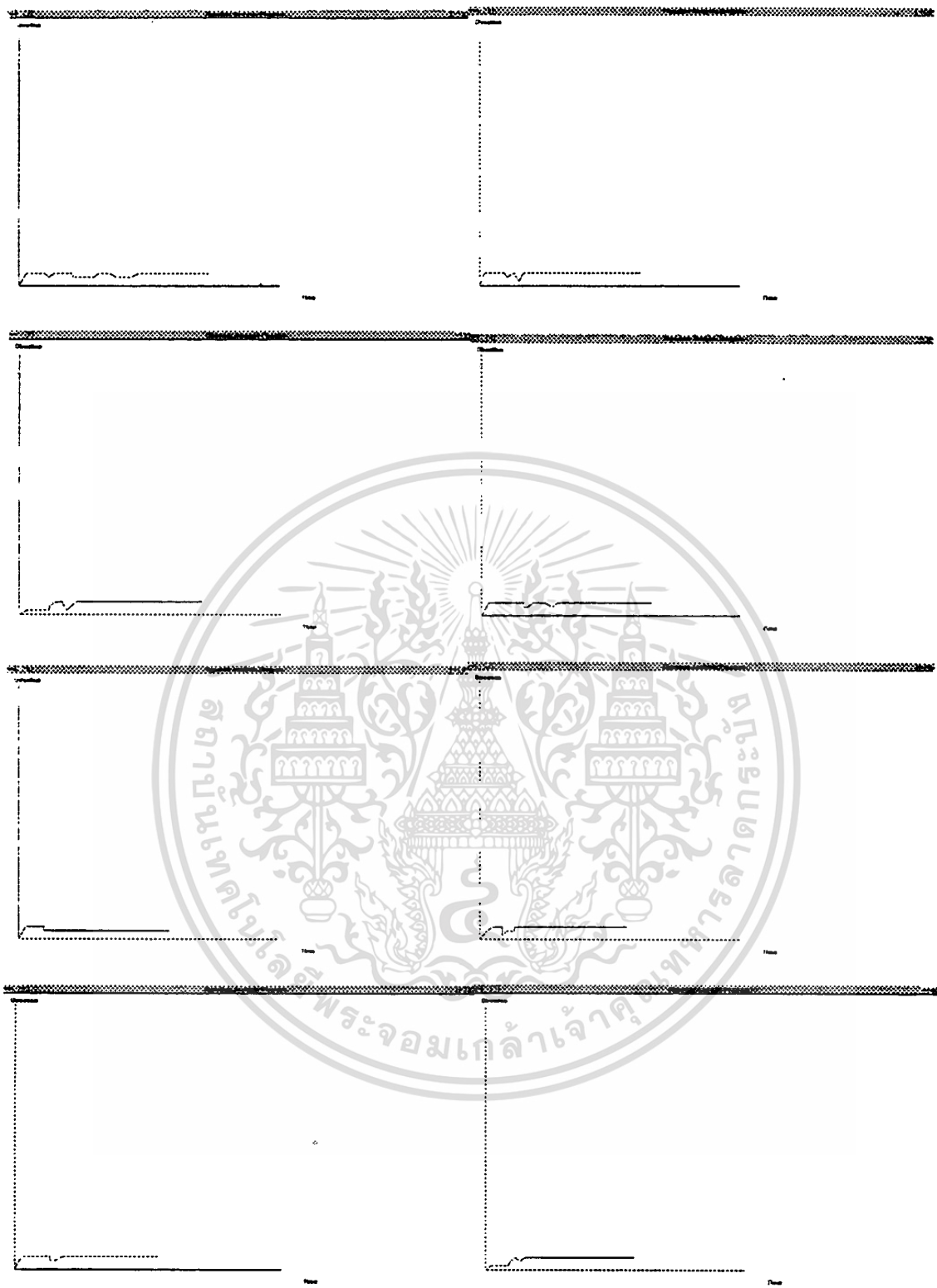
รูปที่ 6.5 (ค) กราฟความแรงของบุคคลที่สาม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6.6 (ก) กราฟทิศทางการเรียนของบุคคลที่หนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6.6 (ข) กราฟทิศทางในการเซนต์ของบุคคลที่สอง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 6.6 (ค) กราฟทิศทางการเชนคของบุคคลที่สาม

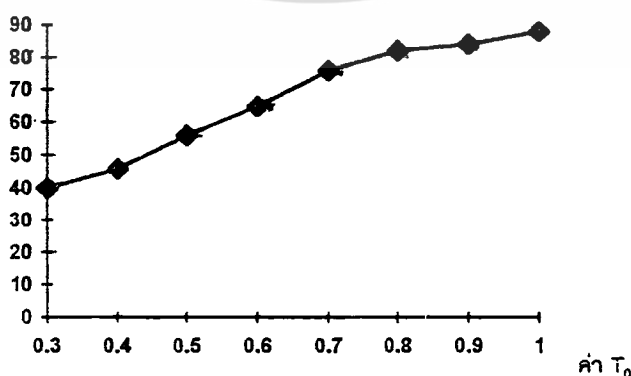
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โน้ทานองเดียวกับความเปลี่ยนแปลงตามแนวนอน จากรูปที่ 6.3 รูปที่ 6.4 รูปที่ 6.5 และรูปที่ 6.6 จะเห็นว่าความเปลี่ยนแปลงตามแนวตั้ง ความเร็ว และความเร่งของลายเซนต์ และทิศทางในการเซนต์ลายเซนต์ก็มีความแตกต่างภายในกลุ่มค่อนข้างน้อย แต่มีความแตกต่างระหว่างกลุ่มมาก ทำให้สามารถนำลักษณะเด่นเหล่านี้ไปใช้ในการวิเคราะห์หลายเซนต์ได้ เมื่อพิจารณาจากกราฟแล้ว จะพบว่า กราฟรูปต่างๆ ในหน้าเดียวกันมีลักษณะคล้ายคลึงกัน ถึงแม้ว่าบางรูปจะไปคล้ายคลึงกับกราฟของบุคคลอื่นด้วยก็ตาม เช่น กราฟความเร็วของบุคคลแรกและบุคคลที่สองบางรูปจะมีลักษณะคล้ายกัน แต่เมื่อพิจารณารวมจากลักษณะเด่นทุกอย่างที่เลือกใช้ จะพบว่าลักษณะเด่นต่างๆ ของลายเซนต์ที่เลือกใช้นี้สามารถใช้ในการแบ่งแยกลายเซนต์ได้

6.2 ค่าขอบเขตในการตัดสินใจ

ในการจะตัดสินใจยอมรับหรือปฏิเสธลายเซนต์ที่ตรวจสอบนั้น จะต้องอาศัยค่าขอบเขต T_0 เป็นเกณฑ์ในการตัดสินใจ ซึ่งในที่นี้เลือกใช้ค่า T_0 เท่ากับ 0.8 เนื่องจากได้ทดสอบและวิเคราะห์แล้ว พบว่าค่าขอบเขตนี้ให้ผลการปฏิเสธลายเซนต์ปลอมและยอมรับลายเซนต์จริงค่อนข้างสูง ดังกราฟแสดงความสัมพันธ์ระหว่างค่าความถูกต้องในการวิเคราะห์และค่าขอบเขตในการตัดสินใจที่เลือกใช้ ในรูปที่ 6.6 แต่ทั้งนี้ ผู้ทดลองอาจจะเลือกค่าขอบเขตอื่นๆ ก็ได้ ขึ้นอยู่กับเปอร์เซ็นต์ความถูกต้องโอกาสในการยอมรับลายเซนต์จริง และโอกาสในการปฏิเสธลายเซนต์ปลอมที่ต้องการ เนื่องจาก ในการนำไปประยุกต์ใช้งานบางอย่าง เช่น งานธนาคาร อาจจะมีความต้องการให้มีโอกาสในการปฏิเสธลายเซนต์ปลอมสูง เพื่อความปลอดภัยในการทำงาน จึงจำเป็นต้องเลือกใช้ค่าขอบเขตในการตัดสินใจสูงๆ แต่งานบางอย่างก็ต้องการโอกาสในการยอมรับลายเซนต์จริงสูง ซึ่งจะต้องใช้ค่าขอบเขตในการตัดสินใจไม่สูงมากนัก และจะมีผลทำให้โอกาสในการปฏิเสธลายเซนต์ปลอมต่ำลงตามไปด้วย

เปอร์เซ็นต์ความถูกต้อง



รูปที่ 6.6 กราฟความสัมพันธ์ระหว่างค่าความถูกต้องและค่าขอบเขตในการตัดสินใจ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น. ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า. ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น. อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา. และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้.

จากการใช้ค่าขอบเขตเท่ากับ 0.8 ในการตัดสินใจ พบว่า มีค่าความผิดพลาดในการยอมรับลายเซ็นปลอมเท่ากับ 8 เปอร์เซ็นต์ แต่ก็พบโอกาสเกิดความผิดพลาดในการปฏิเสธลายเซ็นจริงเท่ากับ 10 เปอร์เซ็นต์

สำหรับการตัดสินใจจะยอมรับหรือปฏิเสธลายเซ็นได้นั้น จะพิจารณาจากค่าความคล้ายคลึงของลายเซ็น ($d(S_i, R_i)$) โดย

- ยอมรับลายเซ็นเมื่อ

$$d(S_i, R_i) > T_0$$

- ปฏิเสธลายเซ็นเมื่อ

$$d(S_i, R_i) < T_0$$

ซึ่งจากการทดลอง สามารถสรุปผลได้ดังตารางที่ 6.1

ตารางที่ 6.1 ผลการเปรียบเทียบลายเซ็น

ค่าขอบเขต T_0	จำนวนครั้งในการยอมรับลายเซ็นจริง (200 ลายเซ็น)	จำนวนครั้งในการปฏิเสธลายเซ็นปลอม (100 ลายเซ็น)
0.2	200	37
0.3	200	40
0.4	200	46
0.5	191	60
0.6	187	71
0.7	182	85
0.8	180	92
0.9	178	95
1.0	175	100
รวม	200	100

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 7

ผลการทดลอง

7.1 โปรแกรมวิเคราะห์หลายเซนต์

โปรแกรมวิเคราะห์หลายเซนต์จะประกอบด้วย 3 ส่วนหลัก คือ

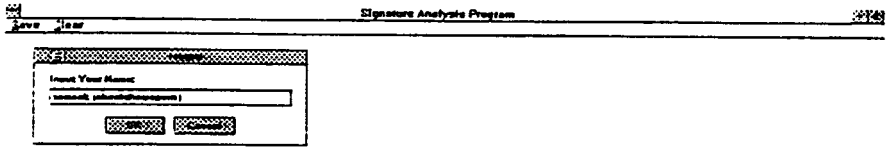
- การรับข้อมูลหลายเซนต์เข้าสู่ฐานข้อมูล
- การวิเคราะห์หลายเซนต์
- การพิมพ์หลายเซนต์และวาดกราฟลักษณะเด่นต่างๆ ของหลายเซนต์

โดยจอภาพหลักของโปรแกรมจะมีลักษณะดังนี้



รูปที่ 7.1 เมนูหลักของโปรแกรมวิเคราะห์หลายเซนต์

เมื่อคลิกเมาส์ที่ตัวเลือกแรก คือ รับข้อมูลหลายเซนต์ จะปรากฏจอภาพว่างให้ป้อนข้อมูลหลายเซนต์ และเมื่อเซนต์หลายเซนต์เสร็จแล้วก็จะต้องใส่ชื่อเจ้าของหลายเซนต์ด้วย เพื่อนำข้อมูลหลายเซนต์พร้อมทั้งชื่อผู้เซนต์นี้ไปเก็บไว้ในฐานข้อมูล ดังรูปที่ 7.2

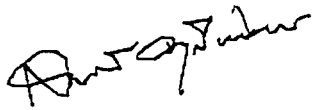


รูปที่ 7.2 จอภาพสำหรับป้อนข้อมูลลายเซ็นเข้าสู่ฐานข้อมูล

ตัวเลือกที่สองจะเป็นการวิเคราะห์ลายเซ็น เมื่อคลิกที่ตัวเลือกนี้ จะปรากฏจอภาพต่างๆให้
 เซนต์ลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบลงไป ดังรูปที่ 7.3 (ก) โดยไม่ต้องใส่ข้อมูลชื่อผู้เซ็น



รูปที่ 7.3 (ก) จอภาพสำหรับป้อนข้อมูลลายเซ็นที่ต้องการตรวจสอบ




Signer Name is Somsak Jatavechaisaporn

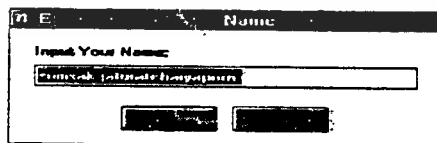
Similarity value is 0.74

รูปที่ 7.3 (ข) จอภาพแสดงผลการวิเคราะห์ลายเซ็นต์

โปรแกรมจะคำนวณลักษณะเด่นของลายเซ็นต์ที่ต้องการตรวจสอบนี้กับลายเซ็นต์ในฐานข้อมูล และจะแสดงลายเซ็นต์ที่ต้องการตรวจสอบ ลายเซ็นต์ในฐานข้อมูลที่ตรงกับลายเซ็นต์ที่ตรวจสอบ พร้อมทั้งรายชื่อของเจ้าของลายเซ็นต์และค่าความคล้ายของลายเซ็นต์ทั้งสอง ดังในรูปที่ 7.3 (ข)

ตัวเลือกในช่องสุดท้ายจะเป็นการพิมพ์ตัวอย่างลายเซ็นต์ในฐานข้อมูล และกราฟของลักษณะเด่นของลายเซ็นต์ทั้งทางจอภาพและเครื่องพิมพ์ โดยจะมีไดอะล็อกบ็อกซ์ให้ใส่ชื่อเจ้าของลายเซ็นต์ที่ต้องการพิมพ์ตัวอย่างลายเซ็นต์หรือตัวอย่างกราฟ ดังในรูปที่ 7.4 (ก) แล้วจากนั้นโปรแกรมจะแสดงตัวอย่างลายเซ็นต์ หรือกราฟที่ต้องการ ดังในรูปที่ 7.4 (ข) และ (ค) ตามลำดับ

Signature

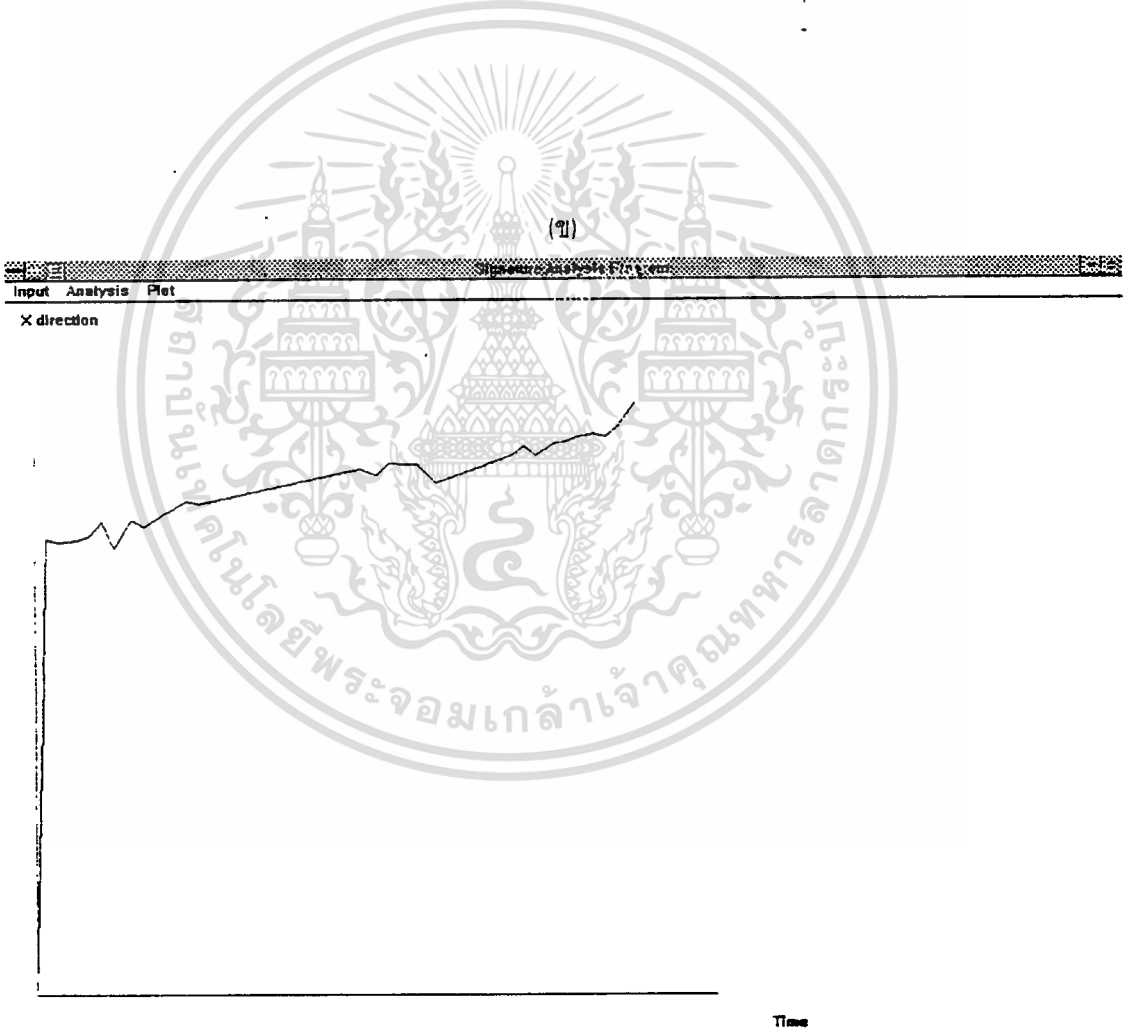


(ก)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Signature

Signer Name somsak jaturatchaiyaporn



(ค)

รูปที่ 7.4 ตัวอย่างลายเซ็นและกราฟลักษณะเด่นของลายเซ็น (ต่อ)

(ก) จอภาพสำหรับใส่ชื่อเจ้าของลายเซ็น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้ (ข) ตัวอย่างลายเซ็น (ค) ตัวอย่างกราฟค่าพิกัดตามแนวนอน
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

7.2 ผลการทดลอง

จากผลการทดลองโดยใช้ผู้แทนหลายเซนต์ 20 คน เซนต์ที่เอเก็บไว้ในฐานข้อมูลคนละ 20 ครั้ง และทดลองเซนต์หลายเซนต์เพื่อตรวจสอบคนละ 10 ครั้ง ให้ผู้เซนต์บางคนทดลองปลอมหลายเซนต์ของผู้อื่น หลายเซนต์ละ 5 ครั้ง โดยให้เจ้าของหลายเซนต์เซนต์ให้ดูเป็นตัวอย่าง สามารถสรุปผลได้ดังตารางที่ 7.1

ตารางที่ 7.1 สรุปผลการวิเคราะห์หลายเซนต์

ผู้เซนต์คนที่	ยอมรับ หลายเซนต์จริง	ปฏิเสธ หลายเซนต์ปลอม
1	9	5
2	10	5
3	9	5
4	10	5
5	8	4
6	10	5
7	9	5
8	10	4
9	9	5
10	8	4
11	10	5
12	10	4
13	9	5
14	8	5
15	7	4
16	9	5
17	8	4
18	9	4
19	8	5
20	10	4
รวม	180	92

จากตารางที่ 7.1 พบว่า อัตราความถูกต้องในการวิเคราะห์เท่ากับ 82 เปอร์เซ็นต์ ความผิดพลาดในการปฏิเสธหลายเซนต์จริงเท่ากับ 10 เปอร์เซ็นต์ และความผิดพลาดในการยอมรับหลายเซนต์ปลอมเท่ากับ 8 เปอร์เซ็นต์ ซึ่งเป็นผลการวิเคราะห์ที่มีความถูกต้องพอสมควร



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 8

บทสรุป

8.1 สรุปผลการทำงานของระบบ

จากผลการทดลองพบว่า ลักษณะเด่นที่เลือกใช้สามารถแทนข้อมูลลายเซ็นได้ ทำให้ระบบการวิเคราะห์ลายเซ็นนี้สามารถใช้งานได้ดีพอสมควร โดยสามารถตรวจสอบลายเซ็นปลอมได้เกือบทั้งหมด แต่มีการปฏิเสธลายเซ็นจริงในฐานข้อมูลพอสมควร ซึ่งก็ถือว่า ผลที่ได้นี้ให้ความปลอดภัยค่อนข้างสูง เนื่องจากมีโอกาสในการยอมรับลายเซ็นปลอม้น้อยมาก แต่ก็มีมีการปฏิเสธลายเซ็นจริงพอสมควร ส่วนปัญหาหลักที่พบก็คือความไม่คุ้นเคยในการใช้กระดาษอิเล็กทรอนิกส์ แม้แต่กลุ่มตัวอย่าง ซึ่งเป็นผู้ที่อยู่วงการคอมพิวเตอร์อยู่แล้ว ก็พบปัญหาในการเซ็นเป็นอย่างมาก เนื่องจากไม่สามารถเซ็นด้วยความเร็วเท่ากับการเซ็นลงบนกระดาษธรรมดาได้ เมื่อฝนแรงกดปากกา ก็เกิดปัญหาเส้นขาด ไม่ต่อเนื่อง รวมทั้งขนาดของลายเซ็นบนจอภาพก็มีขนาดเล็กกว่าเมื่อเซ็นลงบนกระดาษธรรมดาด้วย ทำให้ผู้ทดลองต้องเซ็นลายเซ็นที่มีขนาดใหญ่กว่าปกติ ซึ่งต้องใช้ความตั้งใจมากเป็นพิเศษ มีผลทำให้ระยะเวลาในการเซ็นมากกว่าปกติ

8.2 ข้อจำกัดของระบบ

1. กระดาษอิเล็กทรอนิกส์ที่ใช้ในวิทยานิพนธ์นี้ยังไม่สะดวกต่อการใช้งาน เนื่องจากต้องใช้แรงกดปากกามากกว่าการเซ็นลงบนกระดาษธรรมดา ทำให้เกิดปัญหาแก่ผู้ใช้ ซึ่งส่วนใหญ่ยังไม่มีความคุ้นเคยในการใช้งาน ถึงแม้ว่ากลุ่มตัวอย่างที่ใช้ในการทดลองนี้จะเป็นผู้ที่มีความคุ้นเคยกับคอมพิวเตอร์อยู่แล้วก็ตาม
2. วิทยานิพนธ์นี้ใช้กลุ่มตัวอย่างขนาดเล็ก คือ 20 คนเท่านั้น และผู้ทดลองนี้ก็ล้วนแล้วแต่เป็นผู้ที่มีการศึกษา และอยู่ในวงการคอมพิวเตอร์ทั้งสิ้น ยังไม่มีการนำไปทดลองใช้กับบุคคลทั่วไป ซึ่งยังไม่คุ้นเคยกับการใช้งานอุปกรณ์คอมพิวเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

8.3 ข้อเสนอแนะสำหรับการพัฒนาระบบต่อไปในอนาคต

1. ในการวิจัยต่อไป ควรมีการพัฒนาอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือเลือกใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีเทคโนโลยีที่ทันสมัยมากขึ้น เพื่อให้เกิดความสะดวกแก่ผู้ใช้มากขึ้น
2. กลุ่มตัวอย่างที่ใช้ในการทดลองควรมีขนาดใหญ่กว่านี้ และควรเลือกกลุ่มตัวอย่างที่มีความหลากหลายทั้งในด้านระดับการศึกษาและสาขาอาชีพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. ควรมีการนำทฤษฎีขั้นสูงในด้านการรู้จำ (Pattern Recognition) มาใช้ในการวิเคราะห์ด้วย เพื่อให้ ระบบการวิเคราะห์หลายเซตมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น เช่น การเปรียบเทียบลักษณะเด่นที่เลือกใช้ด้วยวิธีอื่นๆ ที่มีความซับซ้อนมากกว่านี้ และ ระบบการเรียนรู้เพื่อเลือกค่าขอบเขตในการตัดสินใจที่เหมาะสม เป็นต้น



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

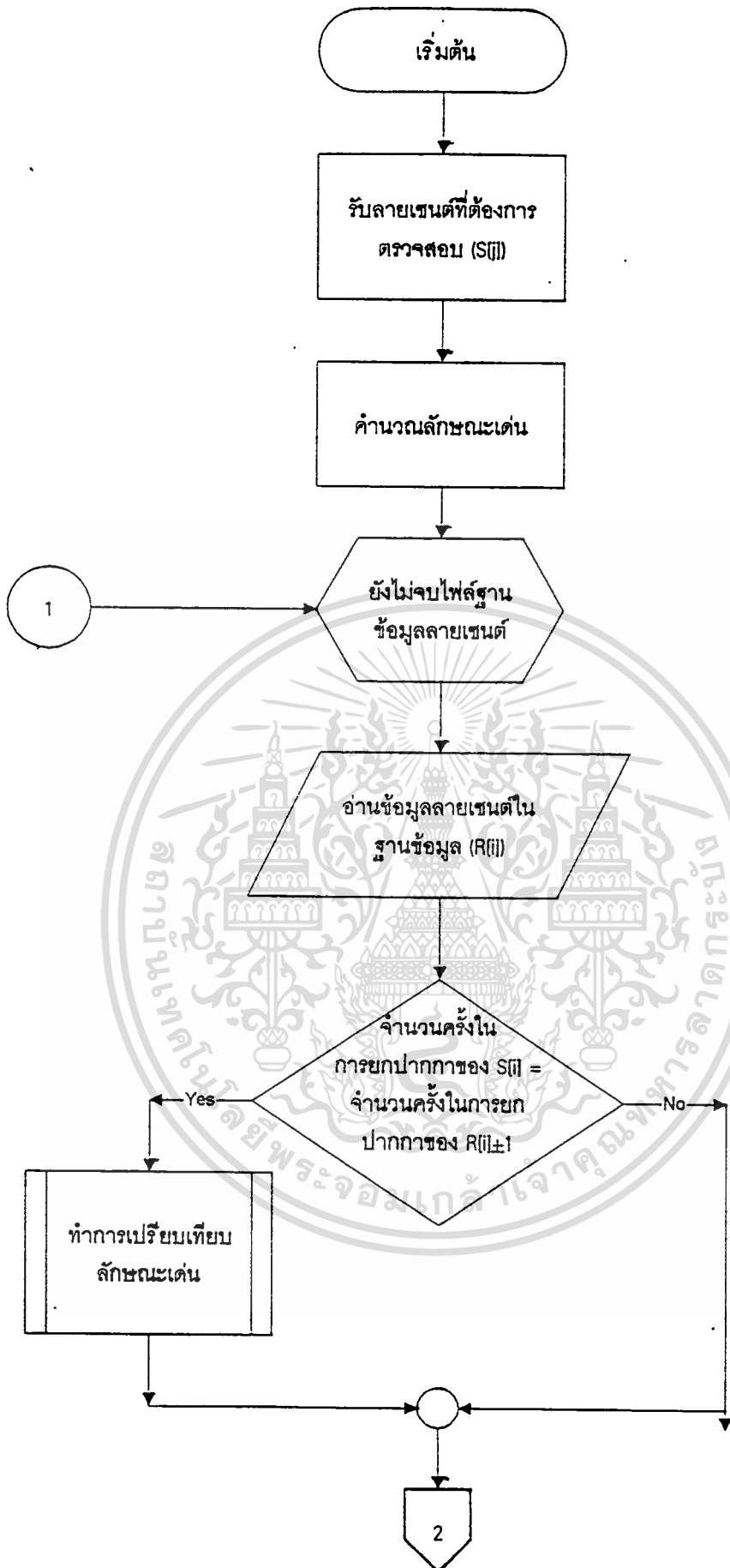
บรรณานุกรม

1. J.R. ULLMANN, Pattern Recognition Techniques, Butterworth & Co (Publishers) Ltd., 1973.
2. JULIUS T.TOU and RAFAEL C.CONZALEZ, Pattern Recognition Principle, Addison-Wesley Publishing Company, 1974.
3. K.S. FU, Digital Pattern Recognition, New York, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 1976.
4. K.S. FU, Syntactic Methods in Pattern Recognition, Academic Press, 1974.
5. RICHARD G.SHIAVI and JOHN R.BOURNE, 'Handbook of Pattern Recognition and Image Processing', Academic Press Inc., 1986.
6. ROBERT M.GLORIOSD, 'Engineering Cybernetics', Prentice Hall Inc., 1975.
7. ปิยะมาศ ใจวมณี และ ผศ.ดร. บุญวัฒน์ อัดชู, 'การวิเคราะห์หลายเซตภาษาไทย', ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 17, คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ, ธันวาคม 2537.
8. CHAN F. LAM AND DAVID KAMIN, 'Signature Recognition Through Spectral Analysis, Pattern Recognition, Vol.22 No.1, pp. 39-44, 1989.
9. CHANG KENG LIN, KO-CHIN FAN AND FRANK TZE-PA LEE, 'On-Line Recognition by Deviation-Expansion Model and Dynamic Programmig Matching', Pattern Recognition, Vol.26, No.2, pp. 259-268, 1993
10. K.P. ZIMMERMANN AND M.J. VARADY, 'Handwriter Identification From One-bit Quantized Pressure Patterns, Pattern Recognition, Vol.18 No.1, pp. 63-72, 1985.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

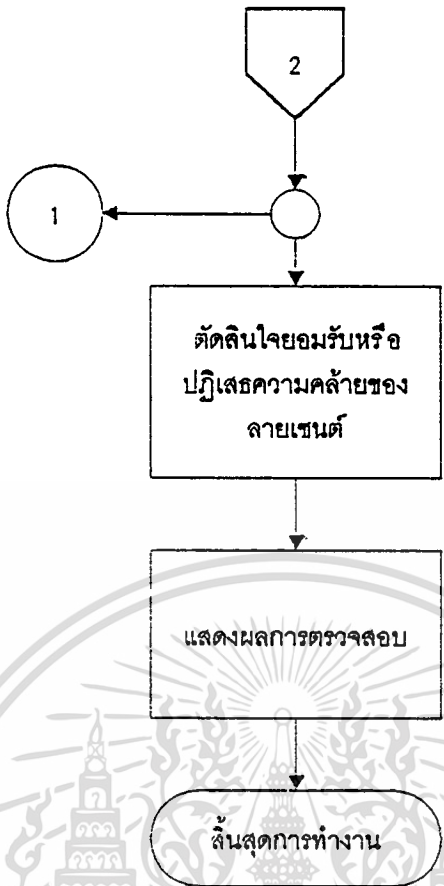


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



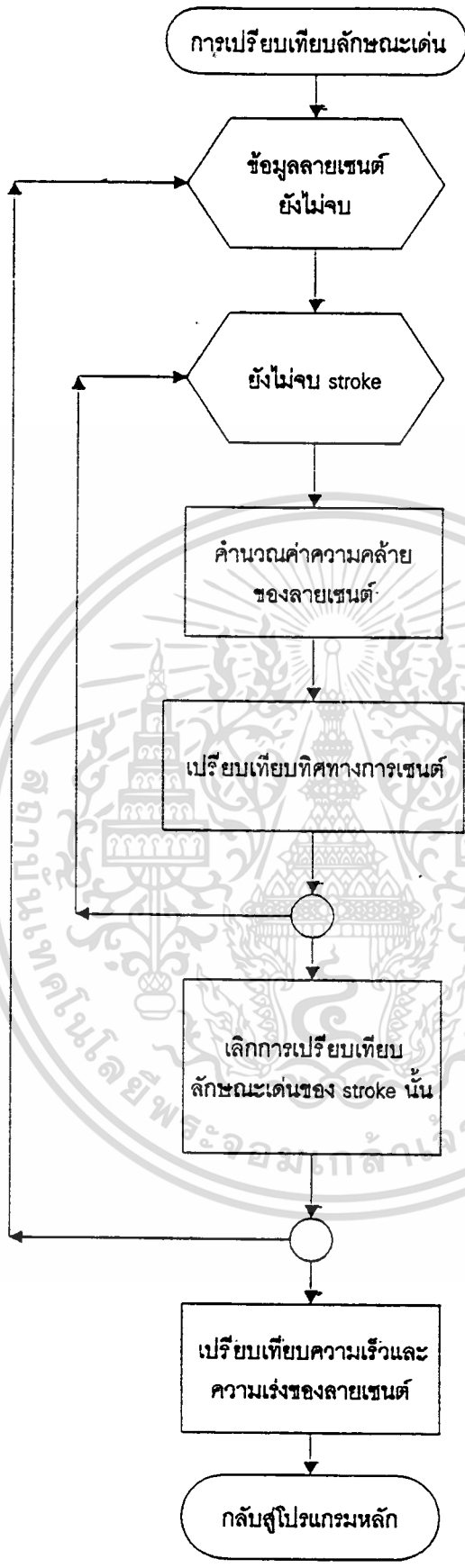
รูปที่ ก.1 ผังงานระบบการวิเคราะห์หลายเกณฑ์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ก.1 ผังงานระบบวิเคราะห์ลายเส้น (ต่อ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ก.2 ผังงานการเปรียบเทียบลักษณะเด่น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดก็ตาม อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
program MyProgram;
```

```
{$R main.res}
```

```
uses WinDos, Strings, WinTypes, WinProcs, WObjects, StdDlgs, wincrt;
```

```
const
```

```
  id_menu = 100;
```

```
  cm_save  = 101;
```

```
  cm_clear = 102;
```

```
  cm_Analysis = 201;
```

```
  cm_SPlot = 301;
```

```
  cm_SDraw = 302;
```

```
  cm_GPlot = 401;
```

```
  cm_GDraw = 402;
```

```
type xy = record
```

```
  x : Integer;
```

```
  y : integer;
```

```
end;
```

```
reco = record
```

```
  na : string[25]; (array[0..25] of char; )
```

```
  sc, co : real;
```

```
end;
```

```
type
```

```
  TMyApplication = object(TApplication)
```

```
    procedure InitMainWindow; virtual;
```

```
  end;
```

```
type
```

```
  PMyWindow = ^TMyWindow; .
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

TMyWindow = object(TWindow)

line:array[0..3000] of char;
codinate :array[1..2000] of xy;
buf:Array[0..3000] of char;
DragDC: HDC;
ButtonDown,CheckWrite: Boolean;
ThePen: HPen;
PenSize: Integer;

f,signdat,temp :text;
flag, found_s : string;

name : string[25];
n : array [0..25] of char;
t_stroke, c_stroke,b : array [0..1] of char;
cx, cy, x_temp, y_temp : array [0..3] of char;
ct, t_temp : array [0..6] of char;

rt_stroke, rx_temp, ry_temp, rt_temp : integer;
stroke, x0,x, y0, y, t0,t, us, as , s0 : integer;
code1,code2,code3,code4, code5, code6, code7, code8 : integer;
t_dif, tot_time, x_dif, y_dif, s_dif, i_radi, s_flag, t_flag : integer;
x_temp0, y_temp0, t_temp0 : integer;
xco, yco : integer;
rs, m, radi, tot_sx, tot_sy, tot_v, tot_a : real;
total_sx, total_sy, total_v, total_a : real;
sx, sy, v, a : integer;
d, temp_d,i : integer;
temp_x, temp_y, temp_v, temp_a, tot_score : real;
s : array[0..1] of char;
rx, ry, rv, ra : array[0..16] of char;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```
w_flag,r_flag : string;
```

```
direct : array[1..1000] of integer;
```

```
res : array[1..20] of reco;
```

```
constructor Init(AParent: PWindowsObject; ATitle: PChar);
```

```
destructor Done; virtual;
```

```
procedure cmInput(var Msg: TMessage);
```

```
  virtual wm_First + cm_Input;
```

```
procedure cmAnaly(var Msg: TMessage);
```

```
  virtual wm_First + cm_Analysis;
```

```
procedure cmSPlot(var Msg: TMessage);
```

```
  virtual cm_First + cm_SPlot;
```

```
procedure cmSDraw(var Msg:TMessage);
```

```
  virtual cm_First + cm_SDdraw;
```

```
procedure cmGPlot(var Msg: TMessage);
```

```
  virtual cm_First + cm_GPlot;
```

```
procedure cmGDraw(var Msg:TMessage);
```

```
  virtual cm_First + cm_GDraw;
```

```
end;
```

```
var Hr, Min, Sec, Hund : WORD;
```

```
{—————}
```

```
{ TMyWindow's method implementations: }
```

```
{—————}
```

```
constructor TMyWindow.Init(AParent: PWindowsObject; ATitle: PChar);
```

```
begin
```

```
  TWindow.Init(AParent, ATitle);
```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

ButtonDown := False;

Checkwrite := False;

Attr.Menu := LoadMenu(HInstance, PChar(id_Menu));

ThePen := CreatePen(ps_Solid, 2, 0);

end;

```

```

destructor TMyWindow.Done;

begin
  DeleteObject(ThePen);

  TWindow.Done;

end;

```

```

{-----}
{ TMyApplication's method implementations: }

```

```

{-----}
procedure TMyApplication.InitMainWindow;

begin
  MainWindow := New(PMyWindow, Init(nil, 'Signature Analysis Program'));

end;

```

```

{-----}
{ Main program: }

```

```

{-----}
Var MyApp : TMyApplication;

begin
  MyApp.Init('MyProgram');

  MyApp.Run;

  MyApp.Done;

end.

```

```

procedure cmInput(var Msg: TMessage);

{$R patt.res}

```

```

const

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

cm_save = 100;

cm_clear = 101;

type xy = record
    x : Integer;
    y : integer;
end;

type
    TMyApplication = object(TApplication)
        procedure InitMainWindow; virtual;
    end;

type
    PMyWindow = ^TMyWindow;
    TMyWindow = object(TWindow)
        line:array[0..3000] of char;
        f      :text;
        codinate :array[1..2000] of xy;
        buf:Array[0..3000] of char;
        i,stroke :integer;
        DragDC: HDC;
        ButtonDown,CheckWrite: Boolean;
        ThePen: HPen;
        PenSize: Integer;
        n : array[0..25] of char;

        constructor Init(AParent: PWindowsObject; ATitle: PChar);
        destructor Done; virtual;
        function CanClose: Boolean; virtual;
        procedure WMLButtonDown(var Msg: TMessage);
            virtual wm_First + wm_LButtonDown;
        procedure WMLButtonUp(var Msg: TMessage);
            virtual wm_First + wm_LButtonUp;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

procedure WMMouseMove(var Msg: TMessage);
    virtual wm_First + wm_MouseMove;
procedure WMRButtonDown(var Msg: TMessage);
    virtual cm_First + cm_save;
procedure clear(var Msg:TMessage);
    ; virtual cm_First + cm_clear;
end;
var Hr, Min, Sec, Hund : WORD;

```

```

{-----}
{ TMyWindow's method implementations: }
{-----}

```

```

constructor TMyWindow.Init(AParent: PWindowsObject; ATitle: PChar);
begin
    TWindow.Init(AParent, ATitle);
    stroke := 0;
    ButtonDown := False;
    Checkwrite := False;
    Attr.Menu := LoadMenu(HInstance, 'menu');
    ThePen := CreatePen(ps_Solid, 2, 0);
    strcpy(line, "");
    i := 1;
    assign(f, 'fullsign.dat');
    append(f);
    strcpy(n, 'No name');
end;

```

```

destructor TMyWindow.Done;
begin

```

```

    DeleteObject(ThePen);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

TWindow.Done;

end;

function TMyWindow.CanClose: Boolean;
var
  Reply: Integer;
begin
  CanClose := True;
  Reply := MessageBox(HWindow, 'Do you want to exit?' ,
    'Signature Analysis', mb_YesNo or mb_IconQuestion);
  if Reply = id_No then
    begin
      CanClose := False;
      close(f);
    end;
end;

procedure TMyWindow.WMLButtonDown(var Msg: TMessage);
begin
  if not ButtonDown then
    begin
      ButtonDown := True;
      SetCapture(HWindow);
      DragDC := GetDC(HWindow);
      SelectObject(DragDC, ThePen);
      MoveTo(DragDC, Msg.LParamLo, Msg.LParamHi);
      SetTime (0, 0, 0, 0);
    end;
end;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

var s:array[0..10] of char;
    time, d:integer;
    t:array[0..7] of char;
begin
    if ButtonDown then
        begin
            if (i mod 4) = 0 then
                begin
                    GetTime(Hr, Min, Sec, Hund);
                    wvsprintf(S,'%4d%4d',Msg.lparam);
                    strcat(Line,S);
                    time := (Hr*36000)+(Min*6000)+(Sec*100)+Hund;
                    wvsprintf(t,'%7d',time);
                    strcat(Line,t);
                end;
                LineTo(DragDC, Integer(Msg.LParamLo), Integer(Msg.LParamHi));
                i := i + 1;
            end;
        end;

procedure TMyWindow.WMLButtonUp(var Msg: TMessage);
begin
    if ButtonDown then
        begin
            ButtonDown := False;
            ReleaseCapture;
            ReleaseDC(HWindow, DragDC);
            stroke := stroke + 1;
        end;
    end;
end;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

procedure TMyWindow.WMRButtonDown(var Msg: TMessage);
var j, n_size :integer;
    r : array[0..1] of char;
    s : array[0..10] of char;
    { n : array[0..25] of char; }

begin
    if strcmp(line, '') <> 0 then
    begin
        strcpy(n, 'No name');

        if application^.ExecDialog(New(PinputDialog,
            init(@Self, 'Name', 'Input Your Name:',
                N, sizeof(N)))) = id_OK then
        begin
            if sizeof(N) < 25 then
            begin
                n_size := 25 - sizeof(N);
                while n_size > 0 do
                begin
                    strcat(n, ' ');
                    n_size := n_size - 1;
                end;
            end;
            wvsprintf(r, '%2d', stroke);
            strcat(buf, n);
            strcat(buf, r);
            strcat(buf, line);
            writeln(f, buf);
            strcpy(line, '');
        end;
    end;
end;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นเพื่อการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        i := 1;

        InvalidateRect(HWindow, nil, True);

    end;

    stroke := 0;

end;

end;

procedure TMyWindow.clear(var Msg: TMessage);
begin
    strcpy(line, '');
    strcpy(buf, '');
    i := 1;
    stroke := 0;
    invalidaterect(Hwindow, nil, True);
end;

procedure cmAnaly(var Msg: TMessage);
{$R tempinp.res}

implementation

    constructor Init(AParent: PWindowsObject; ATitle: PChar);
    destructor Done; virtual;

    function CanClose: Boolean; virtual;

    procedure WMLButtonDown(var Msg: TMessage);
        virtual wm_First + wm_LButtonDown;

    procedure WMLButtonUp(var Msg: TMessage);
        virtual wm_First + wm_LButtonUp;

    procedure WMMouseMove(var Msg: TMessage);
        virtual wm_First + wm_MouseMove;

    procedure Analysign(var Msg: TMessage);

```



```

virtual cm_First = cm_analyst;
procedure clear(var Msg:TMessage);
virtual cm_First + cm_clear;
end;

```

```

{-----}

```

```

{ TMyWindow's method implementations:           }

```

```

{-----}

```

```

constructor TMyWindow.Init(AParent: PWindowsObject; ATitle: PChar);
begin
  TWindow.Init(AParent, ATitle);
  stroke := 0;
  ButtonDown := False;
  Checkwrite := False;
  Attr.Menu := LoadMenu(HInstance, 'menu');
  ThePen := CreatePen(ps_Solid, 2, 0);
  strcpy(line, '');
  assign(signdat, 'c:signdat.dat');
  assign(f, 't_signdat');
  assign(temp, 'temp.dat');
  assign(result, 'result.dat');

  reset(signdat);

  rewrite(f);

  rewrite(temp);

  rewrite(result);

end;

```

```

destructor TMyWindow.Done;

```

```

begin

```

```

  DeleteObject(ThePen);

```

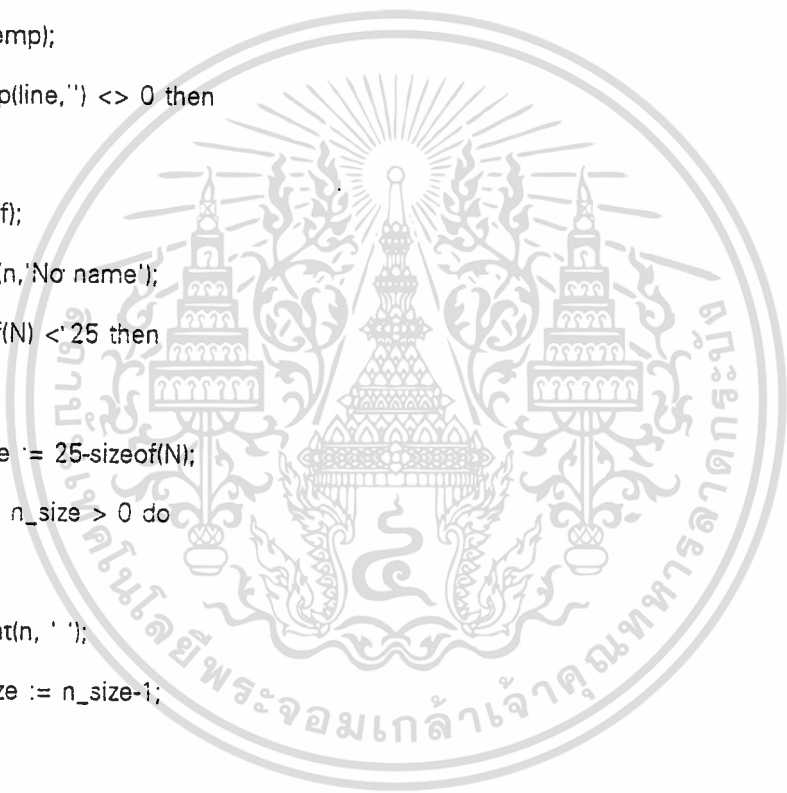
```

TWindow.Done;

end;

procedure TMyWindow.Analysign(var Msg: TMessage);
var n_size :integer;
    r : array[0..1] of char;
    j,max_j,h,k : integer;
begin
    rewrite(temp);
    if strcmp(line,'') <> 0 then
    begin
        rewrite(f);
        strcpy(n,'No name');
        if sizeof(N) < 25 then
        begin
            n_size := 25-sizeof(N);
            while n_size > 0 do
            begin
                strcat(n, ' ');
                n_size := n_size-1;
            end;
        end;
        strcat(buf,#$0D);
        wvsprintf(r, '%2d',stroke);
        strcat(buf,r);
        strcat(buf,line);
        writeln(f,buf);
        stroke := 0;
        strcpy(line,'');
        strcpy(buf,'');

```



```

i := 1;

close(f);

reset(f);

read(f,b,t_stroke,b);

flag := 'f';

val(t_stroke, rt_stroke, code1);

read(f, x_temp, b, y_temp, b, t_temp, b);

val(x_temp, x0, code3);

val(y_temp, y0, code4);

val(t_temp, t0, code5);

writeln('x ', x_temp, ' y ', y_temp, ' t ', t_temp);

h := 1; k := 1;

while not eof(f) do
begin
  read(f, x_temp, b, y_temp, b, t_temp, b);
  val(x_temp, x, code3);
  val(y_temp, y, code4);
  val(t_temp, t, code5);
  x_dif := x-x0;
  y_dif := y-y0;
  t_dif := t-t0;
  us :=(sqr(abs(x_dif)))+(sqr(abs(y_dif)));
  rs := sqrt(abs(us));
  as := round(rs);
  s_dif := as-s0;
  if t_dif >= 0 then
  begin
    sx := sx + x_dif;
    sy := sy + y_dif;
    v := v + as;
    a := a + s_dif;

```

```

tot_time := tot_time + t_dif;
if x_dif = 0 then
begin
  if y_dif >= 0 then
    d := 1
  else
    d := 5;
end
else
begin
  m := abs(y_dif/x_dif);
  radi := (((arctan(m))*20)/Pi)*9;
  i_radi := round(radi);
  case i_radi of
    0..20 : d := 3;
    21..70 : d := 2;
    71..110 : d := 1;
    111..160 : d := 3;
    161..200 : d := 7;
    201..250 : d := 6;
    251..290 : d := 5;
    291..340 : d := 4;
    341..360 : d := 3;
  end;
end;
direct{k} := d;
writeln(result, d);
k := k+1;
end
else
begin

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

d := 9;

writeln(result, d);

direct[k] := d;

k := k+1;

end;

x0 := x;

y0 := y;

t0 := t;

s0 := as;

flag := 't';

end;

total_sx := sx/tot_time;
total_sy := sy/tot_time;
total_v := v/tot_time;
total_a := a/tot_time;
close(f);
close(result);
w_flag := 'f';
reset(signdat);
append(result);
while not eof(signdat) do
begin
    read(signdat, n,b);
    read(signdat, c_stroke,b);
    val(c_stroke, stroke, code2);
    if ((stroke <= rt_stroke+1) and (stroke >= rt_stroke-1)) then
    begin
        s_flag := 0;    t_flag := 0;    flag := 't';
        t_dif := 0;    h:=1;    k:=1;
        read (signdat, cx,b, cy,b, ct,b);
        val(cx, x0, code6);

```

```

val(cy, y0, code7);

val(ct, t0, code8);

init_x := x0;

init_y := y0;

while not eoln(signdat) do
begin
  read (signdat, cx,b, cy,b, ct,b);

  val(cx, x, code6);

  val(cy, y, code7);

  val(ct, t, code8);

  x_dif := x-x0;

  y_dif := y-y0;

  t_dif := t-t0;

  us := (sqr(abs(x_dif))) + (sqr(abs(y_dif)));

  rs := sqrt(abs(us));

  as := round(rs);

  s_dif := as-s0;

  if (t_dif >= 0) then
  begin
    sx := sx +x_dif;

    sy := sy + y_dif;

    v := v + as;

    a := a +s_dif;

    tot_time := tot_time + t_dif;

    if x_dif = 0 then
    begin
      if y_dif >= 0 then
        d := 1

      else

        := 5;

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

end

else

begin

    m := abs(y_dif/x_dif);

    radi := (((arctan(m))*20/Pi)*9);

    i_radi := round(radi);

    case i_radi of

        0..20      : d := 3;

        21..70    : d := 2;

        71..110   : d := 1;

        11..160   : d := 3;

        161..200  : d := 7;

        201..250  : d := 6;

        251..290  : d := 5;

        291..340  : d := 4;

        341..360  : d := 3;

    end;

    if (((x-init_x) >(temp_x-temp_ix-10)) and ((x-init_x)<(temp_x-temp_ix+10))) then

        s_flag := s_flag+1;

    t_flag := t_flag+1;

    if direct[k] <> 9 then

    begin

        if (direct[k]>=d-1) and (direct[k]<=d+1) then

            s_flag := s_flag+1;

            k := k+1;

        end

        t_flag := t_flag + 1;

    end;

end

else

begin

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

begin
    res[j].sc := res[j].sc+tot_score;
    res[j].co := res[j].co+1;
    r_flag := 't'
end;
end;
j := 1;
if r_flag = 'f' then
begin
    while (j <= 20) and (w_flag = 'f') do
    begin
        if res[j].na = ' ' then
        begin
            res[j].na := name;
            res[j].sc := tot_score;
            res[j].co := 1;
            w_flag := 't';
        end;
    end;
end;
end;
w_flag := 'y';
end;
else
    readln(signdat);
end;
for j := 1 to 20 do
begin
    if res[j].co <> 0 then

```

เอกสารนี้เป็นงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

else
    res[j].sc := 0;
end;
max_j := 1;
for j := 2 to 20 do
begin
    if res[max_j].sc < res[j].sc then
        max_j := j;
end;
if res[max_j].na = ' ' then
    writeln(temp,'No Signer match ')
else
begin
    scr := string(res[max_j].sc);
    flag := 'f';
    while (not eof(signdat)) and (flag = 'f') do
begin
    readln(signdar,n,b);
    if n = res[max_j].na then
begin
    DragDC := GetDC(HWindow);
    SelectObject(DragDC, ThePen);
    read(signdat, c_stroke,b);
    val(c_stroke, stroke, code1);
    t0 := 999;
    while not eoln(signdat) do
begin
        read (signdat, cx,b, cy,b, ct,b);
        val(cx, x, code2);
        val(cy, y, code3);
        val(ct, t, code4);

```

```
{-----}
```

```
Procedure TMyWindow.Paint(PaintDC : HDC; var PaintInfo : TPaintStruct);
```

```
begin
```

```
  if application^.ExecDialog(New(PinputDialog,
```

```
    init(@Self,'Name','Input Your Name:',
```

```
    N,sizeof(N))) = id_OK then
```

```
  begin
```

```
    f_flag := 'f';
```

```
    assign(f,'c:signdat.dat');
```

```
    reset(f);
```

```
    t0 := 99;
```

```
    while not eof(f) and (f_flag = 'f') do
```

```
    begin
```

```
      read(f, name,b);
```

```
      if N=name then
```

```
      begin
```

```
        s := name;
```

```
        read(f, c_stroke,b);
```

```
        val(c_stroke, stroke, code1);
```

```
        while not eoln(f) do
```

```
        begin
```

```
          read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
```

```
          val(cx, x, code2);
```

```
          val(cy, y, code3);
```

```
          val(ct, t, code4);
```

```
          if t<t0 then
```

```
            moveto(PaintDC,x,y)
```

```
          else
```

```
            lineto(PaintDC,x,y);
```

```
          t0 := t;
```

เอกสารนี้เป็น end;กรที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

{-----}
{ TMyWindow's method implementations:          }
{-----}

```

```

Procedure TMyWindow.PlotX(PaintDC : HDC;  var PaintInfo : TPaintStruct);
begin

```

```

  t_dif := 0;  t_tot := 0;  x_dif := 0;  x := 0;  t:= 0;

```

```

  if application^.ExecDialog(New(PinputDialog,
    init(@Self,'Name','Input Your Name:',
      N,sizeof(N)))) = id_OK then

```

```

begin

```

```

  f_flag := 'f';

```

```

  assign(f,'c:signdat.dat');

```

```

  reset(f);

```

```

  t0 := 99;

```

```

  while not eof(f) and (f_flag = 'f') do

```

```

begin

```

```

  read(f, name);

```

```

  if N=name then

```

```

begin

```

```

  read(f, b);

```

```

  read(f, c_stroke,b);

```

```

  val(c_stroke, stroke, code1);

```

```

  s := 'X direction';

```

```

  TextOut(PaintDC,15,8,@s[1],Length(s));

```

```

  MoveTo(PaintDC,25,25);

```

```

  LineTo(PaintDC,25,640);

```

```

  MoveTo(PaintDC,25,640);

```

```

  LineTo(PaintDC,650,640);

```

```

  TextOut(PaintDc,700,660,'Time',4);

```

```

  xco := 25;

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

yco := 640;
MoveTo(PaintDC,xco,yco);
while not eoln(f) do
begin
  t0 := t;
  x0 := x;
  read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
  val(cx, x, code2);
  val(ct, t, code4);

  x_dif := 900-x;
  yco := yco - x_dif; }
  x_dif := round((900-x)*(1/3));
  if t<t0 then
  begin
    t_dif := t0-t;
    xco := xco + t_dif;
    LineTo(PaintDc,xco,x_dif);
  end
  else
  begin
    t_dif := t-t0;
    xco := xco + t_dif;
    LineTo(PaintDC,xco,x_dif);
  end;
  t0 := t;
  x0 := x;
end;
f_flag := 't';
end

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

        readln(f);

    end;

end;

close(f);

end;

```

```

Procedure TMyWindow.PlotY(PaintDC : HDC; var PaintInfo : TPaintStruct);

```

```

begin

```

```

    t_dif := 0;    t_tot := 0;    y_dif := 0;    y := 0;    t := 0;

```

```

    if application^.ExecDialog(New(PinputDialog,

```

```

        init(@Self.'Name', 'Input Your Name:',

```

```

        N.sizeof(N)))) = id_OK then

```

```

begin

```

```

    f_flag := 'f';

```

```

    assign(f, 'c:signdat.dat');

```

```

    reset(f);

```

```

    t0 := 99;

```

```

    while not eof(f) and (f_flag = 'f') do

```

```

begin

```

```

    read(f, name);

```

```

    if N=name then

```

```

begin

```

```

    read(f, b);

```

```

    read(f, c_stroke,b);

```

```

    val(c_stroke, stroke, code1);

```

```

    s := 'Y direction';

```

```

    TextOut(PaintDC,15,8,@s[1],Length(s));

```

```

    MoveTo(PaintDC,25,25);

```

```

    LineTo(PaintDC,25,640);

```

```

    MoveTo(PaintDC,25,640);

```

```

    LineTo(PaintDC,650,640);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

TextOut(PaintDc,700,660,'Time',4);

xco := 30;

yco := 640;

read (f, cx,b, cy,b, ct,b);

val(cy, y0, code3);

val(ct, t0, code4);

y_dif := round((600-y0)*(1/3));

MoveTo(PaintDC,xco,y_dif);

while not eoln(f) do

begin

  read (f, cx,b, cy,b, ct,b);

  val(cy, y, code3);

  val(ct, t, code4);

  { y_dif := y-y0; }
  y_dif := round((600-y)*(1/3));

  if t<t0 then

  begin

    t_dif := t0-t;

    xco := xco + t_dif;

    LineTo(PaintDc,xco,y_dif);

  end

  else

  begin

    t_dif := t-t0;

    xco := xco + t_dif;

    lineto(PaintDC,xco,y_dif);

  end;

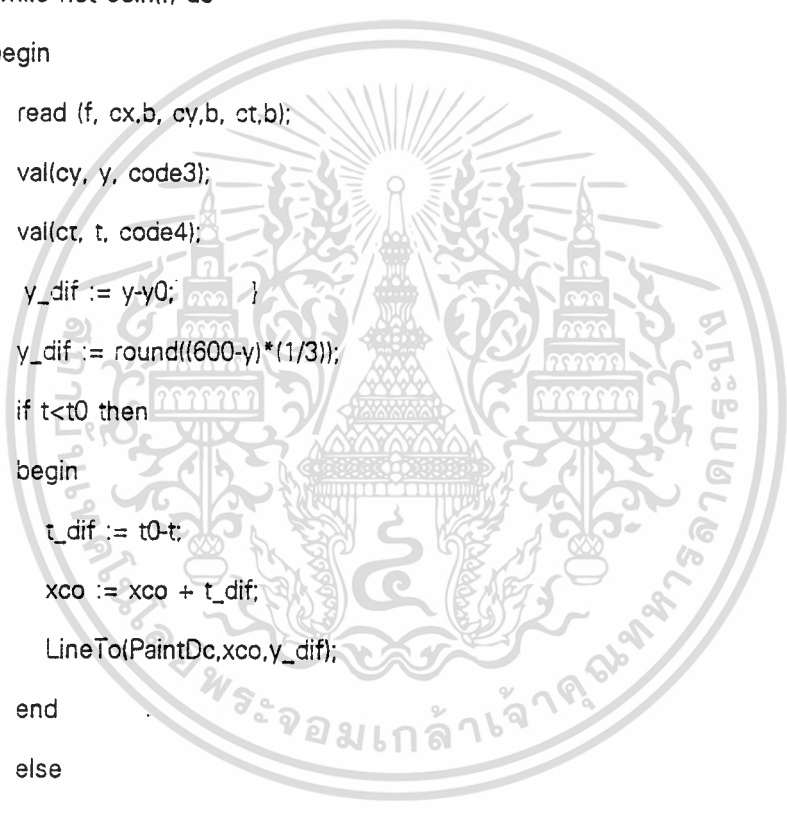
  t0 := t;

  y0 := y;

end;

f_flag := 't';

```



```

end
else
  readln(f);
end;
end;
close(f);
end;

```

```

Procedure TMyWindow.PlotV(PaintDC : HDC; var PaintInfo . TPaintStruct);

```

```

begin

```

```

  t_dif := 0;  t_tot := 0;  x_dif := 0;  y_dif := 0;

```

```

  if application^.ExecDialog(New(PinputDialog,

```

```

    init(@Self,'Name', 'Input Your Name: ',

```

```

    N,sizeof(N)))) = id_OK then

```

```

  begin

```

```

    f_flag := 'f';

```

```

    assign(f,'signdat.dat');

```

```

    reset(f);

```

```

    t0 := 99;

```

```

    while not eof(f) and (f_flag = 'f') do

```

```

      begin

```

```

        read(f, name);

```

```

        if N=name then

```

```

          begin

```

```

            read(f, b);

```

```

            read(f, c_stroke,b);

```

```

            val(c_stroke, stroke, code1);

```

```

            TextOut(PaintDC,15,8,'Velocity', 8);

```

```

            MoveTo(PaintDC,25,25);

```

```

            LineTo(PaintDC,25,640);

```

```

            MoveTo(PaintDC,25,640);

```

```

LineTo(PaintDC,650,640);
TextOut(PaintDC,700, 660,'Time',4);
xco := 30;
yco := 640;
old_rs := 0;
MoveTo(PaintDC,xco,yco);
read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
val(cx, x0, code2);
val(cy, y0, code3);
val(ct, t0, code4);
while not eoln(f) do
begin
  read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
  val(cx, x, code2);
  val(cy, y, code3);
  val(ct, t, code4);
  x_dif := sqr(abs(x-x0));
  y_dif := sqr(abs(y-y0));
  us := x_dif + y_dif;
  rs := abs(us);
  rs := sqrt(rs);
  us := round(rs);
  yco := yco - us;
  if t < t0 then
  begin
    t_dif := t0-t;
    xco := xco + t;
    Lineto(PaintDc,xco,yco);
  end
  else
  begin

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่เผยแพร่ไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

begin
  read(f, name);
  if N=name then
  begin
    read(f, b);
    read(f, c_stroke,b);
    val(c_stroke, stroke, code1);
    TextOut(PaintDC,15,8,'Acceleration',12);
    MoveTo(PaintDC,25,25);
    LineTo(PaintDC,25,640);
    MoveTo(PaintDC,25,640);
    LineTo(PaintDC,650,640);
    TextOut(PaintDC,700,660,'Time',4);
    xco := 25;
    yco := 640;
    MoveTo(PaintDC,xco,yco);
    read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
    val(cx, x0, code2);
    val(cy, y0, code3);
    val(ct, t0, code4);
    while not eoln(f) do
    begin
      read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
      val(cx, x, code2);
      val(cy, y, code3);
      val(ct, t, code4);
      x_dif := sqrt(abs(x-x0));
      y_dif := sqrt(abs(y-y0));
      us := x_dif + y_dif;
      rs := abs(us);
      rs := sqrt(rs);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

us := round(rs);

if t<t0 then

begin

    t_dif := t0-t;

    xco := xco + t_dif;

    s_dif := us-s0;

    yco := yco - abs(s_dif);

    Lineto(PaintDC,xco,yco);

end

else

begin

    t_dif := t-t0;

    s_dif := us-s0;

    xco := xco + t_dif;

    yco := yco - abs(s_dif);

    lineto(PaintDC,xco,yco);

end;

if t_dif <> 0 then

old_us := (old_us+us)/t_dif;

t0 := t;

s0 := us;

x0 := x;

y0 := y;

end;

f_flag := 't';

end

else

    readln(f);

end;

end;

close(f);

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

end;

Procedure TMyWindow.PlotD(PaintDC : HDC; var PaintInfo : TPaintStruct);
begin
  t_dif := 0;
  if application^.ExecDialog(New(PinputDialog,
    init(@Self,'Name','Input Your Name:',
      N,sizeof(N)))) = id_OK then
    begin
      f_flag := 'f';
      assign(f,'c:signdat.dat');
      reset(f);
      while not eof(f) do
        begin
          read(f, name);
          if N=name then
            begin
              read(f, b);
              read(f, c_stroke,b);
              val(c_stroke, stroke, code1);
              TextOut(PaintDC,15,8,'Direction',9);
              MoveTo(PaintDC,25,25);
              LineTo(PaintDC,25,640);
              MoveTo(PaintDC,25,640);
              LineTo(PaintDC,600,640);
              TextOut(PaintDC,650,660,'Time',4);
              xco := 25;
              yco := 640;
              MoveTo(PaintDC,xco,yco);
              read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
            end
          end;
        end;
      end;
    end;
  end;

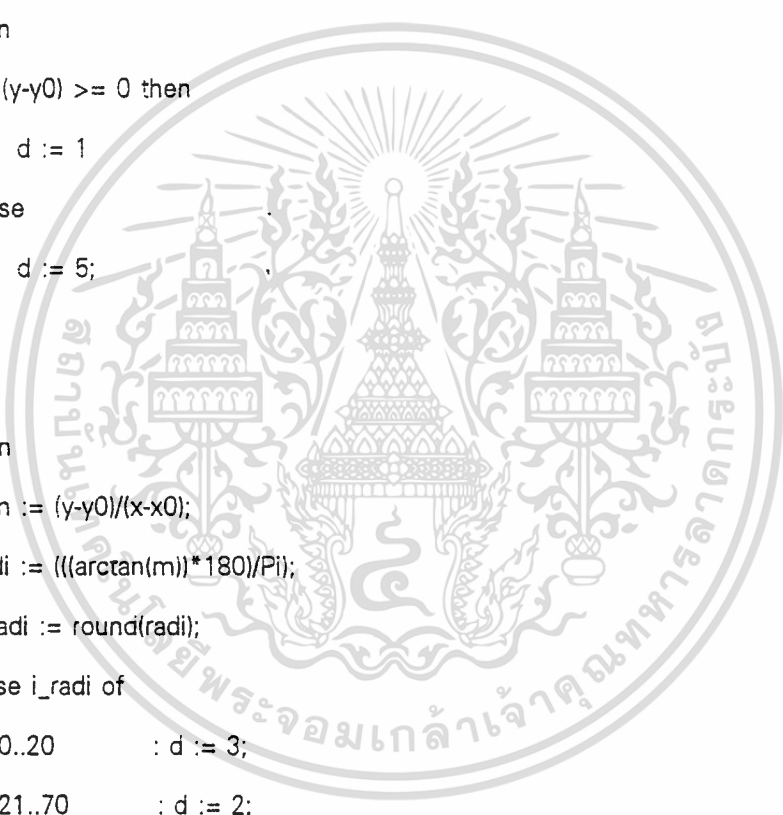
```

เอกสารนี้เป็น **val(cx, x0, code2)**; สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

val(cy, y0, code3);
val(ct, t0, code4);
while not eoln(f) and (f_flag = 'f') do
begin
  read (f, cx,b, cy,b, ct,b);
  val(cx, x, code2);
  val(cy, y, code3);
  val(ct, t, code4);
  if (x-x0) = 0 then
  begin
    if (y-y0) >= 0 then
      d := 1
    else
      d := 5;
  end
  else
  begin
    m := (y-y0)/(x-x0);
    radi := (((arctan(m))*180)/Pi);
    i_radi := round(radi);
    case i_radi of
      0..20      : d := 3;
      21..70     : d := 2;
      71..110    : d := 1;
      111..160   : d := 8;
      161..200   : d := 7;
      201..250   : d := 6;
      251..290   : d := 5;
      291..340   : d := 4;
      341..360   : d := 3
    end;
  end;
end;

```



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

```

end;

if t<t0 then
begin
    xco := xco + t;

    lineTo(PaintDc,xco,yco-(d*10));

end

else
begin
    t_dif := t-t0;

    xco := xco + t_dif;

    lineTo(PaintDC,xco,yco-(d*10));

end;

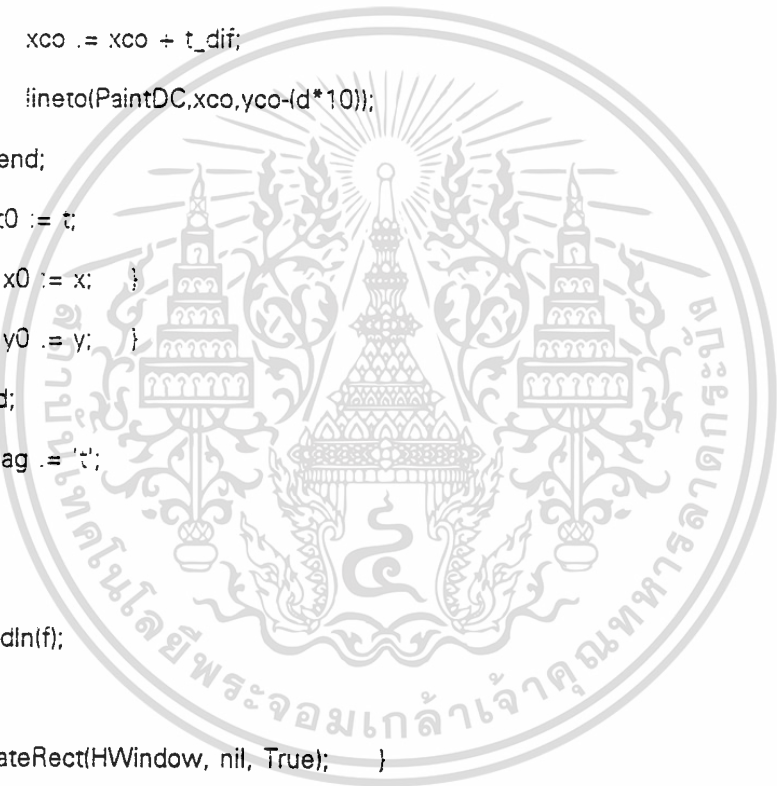
t0 := t;
{ x0 := x; }
{ y0 := y; }
end;
f_flag := 't';
end
else
    readln(f);
end;
{ InvalidateRect(HWindow, nil, True); }

end;

close(f);

end;

```





เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การวิเคราะห์ลายเซ็นภาษาไทย

Thai Signature Analysis

ปิยมาน ไร่วัฒน *

ดร. บุญวัฒน์ อัคร *

* นักศึกษาปริญญาโทหลักสูตรวิทยาการคอมพิวเตอร์คอมพิวเตอร์และเทคโนโลยีสารสนเทศ

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

** ผู้ช่วยศาสตราจารย์ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

บทคัดย่อ. บทความวิจัยนี้นำเสนอการวิเคราะห์ลายเซ็นภาษาไทยโดยการพิจารณาลักษณะเฉพาะของลายเซ็น โดยข้อมูลลายเซ็นจะถูกบันทึกในระบบออนไลน์ผ่านกระดานอิเล็กทรอนิกส์เป็นฟังก์ชันของตำแหน่งและเวลา จากนั้นจะนำมาผ่านกระบวนการประมวลผลเบื้องต้น และวิเคราะห์หาค่าความ สัมพันธ์ระหว่างตำแหน่งในแนวนอนและแนวตั้ง ความเร็ว ความเร่ง และทิศทางในการเซ็นกับเวลา รวมทั้งจำนวนครั้งในการยกปากกา จากผลของการวิเคราะห์พบว่า ลายเซ็นภาษาไทยของแต่ละคนมีลักษณะที่แตกต่างกัน ทั้งความเร็ว ความเร่ง ทิศทาง และจำนวนครั้งในการยกปากกา ซึ่งข้อมูลที่ได้สามารถนำมาใช้เป็นข้อมูลพื้นฐานในการทำวิจัยเรื่องการแยกแยะ หรือรู้จำลายเซ็นภาษาไทยได้ต่อไป

Abstract. This paper proposes Thai Signature Analysis using an identification of signature. Signature data are on-line recorded via tablet as functions of space and time, and then process in preprocessing procedure. Finally, we calculated x-direction, y-direction, velocity, acceleration, direction of movement and number of strokes from the preprocessed data. From the result, we found that the Thai signature of different person has the different characteristics even velocity, acceleration, direction and number of strokes. These data can be used as primary data in the Thai signature recognition research in the future.

1. บทนำ

การตรวจสอบลายเซ็น เป็นวิธีพิสูจน์ตัวบุคคลที่นิยมใช้กันอย่างกว้างขวาง แต่ในปัจจุบันยังกระทำโดยวิธีการเปรียบเทียบด้วยสายตา ซึ่งในบางกรณีอาจเกิดข้อผิดพลาดได้ง่าย ดังนั้นเพื่อความสะดวกและความถูกต้องในการตรวจสอบ จึงควรมีคอมพิวเตอร์เข้ามาช่วยในการวิเคราะห์ และตรวจสอบลายเซ็น โดยอาศัยกระบวนการรู้จำ (Pattern Recognition)

บทความนี้ เป็นการนำเสนอการวิเคราะห์ลายเซ็นภาษาไทยแบบออนไลน์ (On-line) ซึ่งเป็นวิธีการนำข้อมูลเกี่ยวกับเวลาพิจารณาพร้อมด้วยพารามิเตอร์เกี่ยวกับระยะเวลาในการเซ็น ซึ่งเป็นปัจจัยสำคัญอย่างหนึ่งในการแยกแยะและตรวจสอบความถูกต้องในการเซ็นได้ด้วย จึงทำให้ระบบนี้มีความน่าเชื่อถือ มากกว่าการวิเคราะห์ด้วยวิธีการแบบออฟไลน์ (Off-line) ซึ่งจะเป็นการนำลายเซ็นที่เซ็นแล้วกรอกรวบรวมไว้ก่อนแล้ว มาประมวลผล โดยการสแกนเข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์ด้วยสแกนเนอร์ (Scanner) ที่จะได้เฉพาะข้อมูลเกี่ยวกับตำแหน่ง ซึ่งสามารถปลอมแปลงได้ง่าย และในการสแกนเข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์ก็อาจเกิดความผิดพลาดหรือสัญญาณรบกวน (Noise) ได้ง่าย ทำให้ต้องนำข้อมูลที่ได้ไปทำการประมวลผลเบื้องต้นเพิ่มเติมอีก

2. การนำข้อมูลลายเซ็นเข้าสู่เครื่องคอมพิวเตอร์

ข้อมูลลายเซ็นที่เซ็นลงในกระดานอิเล็กทรอนิกส์สามารถอธิบายได้ด้วยระบบพิกัดคาร์ทีเซียน (Cartesian Coordinate System) โดยเมื่อ เป็นพารามิเตอร์ จะได้ฟังก์ชันเวกเตอร์ของลายเซ็น⁽²⁾ เป็น

$$z(t) = x(t) + iy(t) \tag{1}$$

$$t \in [0, T]$$

โดย $z(t)$ คือ ฟังก์ชันแสดงการลากปากกา

x คือ ตำแหน่งในแนวนอน

y คือ ตำแหน่งในแนวตั้ง

T คือ ช่วงเวลาที่เซ็น

จากข้อมูลลายเซ็นที่ได้ จะนำมาประมวลผลเบื้องต้นโดยทำการ

- Filtering⁽³⁾ โดยการเก็บข้อมูลทุกๆ 4 จุด เพื่อลดขนาดของข้อมูลในฐานข้อมูล

- Minor element removal⁽¹⁾ โดยจะทำการตัดส่วนของลายเซ็นที่สั้นมากๆ เช่น จุด (.) หายลายเซ็นออก

- Normalization โดยจะทำการ rotation และ position ลายเซ็น เพื่อให้ลายเซ็นอยู่ในตำแหน่งเริ่มต้น และทิศทางเดียวกัน ซึ่งจะทำให้การเปรียบเทียบลายเซ็นทำได้ง่ายขึ้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

๔. การประมวลผล

๔.1 ความสัมพันธ์ระหว่างตำแหน่งในแนวนอนและเวลา หาได้จากสมการ

$$x = \int a dt \quad (2)$$

: t [0, T]

เมื่อ x คือ ระยะทางตามแนวนอน

๔.2 ความสัมพันธ์ระหว่างตำแหน่งในแนวตั้งและเวลา หาได้จากสมการ

$$y = \int v dt \quad (3)$$

: t [0, T]

เมื่อ y คือ ระยะทางตามแนวตั้ง

๔.3 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วและเวลา หาได้จากสมการ

$$v = \int s dt \quad (4)$$

: t [0, T]

$$s = \sqrt{sx^2 + sy^2}$$

เมื่อ s คือ ระยะทางในการตกปากกา

๔.๔ ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วและเวลา หาได้จากสมการ

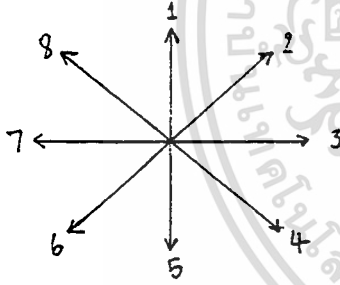
$$s = \int v dt \quad (5)$$

: t [0, T]

เมื่อ v คือ ความเร็วในการตกปากกา

๔.๕ ความสัมพันธ์ระหว่างทิศทางในการเซนต์และเวลา จะพิจารณาโดยแบ่ง

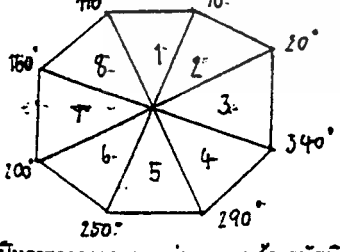
ทิศทางในการเคลื่อนที่ของปากกาเป็น 8 ทิศทาง (5) คือ



ในการวิเคราะห์ จะพิจารณาตามทิศทางการลากเส้น โดยการ

พิจารณาจากค่าความชัน (slope) ของถาดเซนต์ในแต่ละทิศทางและ

นับจำนวนพิกเซล ซึ่งจะได้ทิศทางตามมุมต่างๆ ดังนี้



ทั้งนี้ ถ้าเป็นการลากจากบนลงล่างจะแทนด้วยรหัสทิศทาง 5 เป็นต้น

๕. การทดลอง

ในการทดลองจะให้เจ้าของถาดเซนต์ทดลองเซนต์ถาดเซนต์ผ่านกระดาษ

และปากกาอิเล็กทรอนิกส์ (Tablet and Stylus pen) ซึ่งส่งข้อมูลเป็นรหัส

แอสกีของตำแหน่ง x และ y ณ จุดต่างๆ ด้วยความเร็ว 9600 บิตต่อวินาที

ที่ทำงานภายใต้ Windows 3.0 environment และนำข้อมูลเข้าประมวลผลด้วยโปรแกรม ซึ่งเขียนด้วย Turbo Pascal for Windows โดยใช้ผู้ทดลอง 50 คน แต่ละคนเซนต์ถาดเซนต์คนละ 10 ครั้ง โดยไม่จำกัดขนาดและทิศทางในการเซนต์ ด้วยอ่างถาดเซนต์ หรือถึงจำนวนครั้งในการชกปากกาแสดงอยู่ในรูปที่ 1

5. ผลการทดลอง

จากตัวอย่างถาดเซนต์ในรูปที่ 1 จะให้ความสัมพันธ์ระหว่างตำแหน่งในแนวนอนและแนวตั้งกับเวลาตั้งในรูปที่ 2 ส่วนในรูปที่ 3 แสดงความเร็วและความเร่งในการเซนต์ ถ้าหาความสัมพันธ์ระหว่างทิศทางในการเซนต์และเวลาจะแสดงในรูปที่ 4 จากผลการทดลองสามารถนำมาสรุปจำนวนครั้งในการชกปากกา ความเร็วเฉลี่ย ความเร่งเฉลี่ย และจำนวนเวกเตอร์ของทิศทางในการเซนต์ ได้ดังตารางที่ 1, 2, 3 และ 4 ตามลำดับ

จำนวนครั้งในการชกปากกา	จำนวนคน
1	3
2	6
3	9
4	8
5	9
6	7
7	2
8	3
>8	3

ตารางที่ 1 สรุปจำนวนครั้งในการชกปากกา

ความเร็วเฉลี่ย	จำนวนคน
1 วินาที	-
2 วินาที	1
3 วินาที	3
4 วินาที	3
5 วินาที	8
6 วินาที	11
7 วินาที	7
8 วินาที	6
9 วินาที	4
10 วินาที	4
>10 วินาที	3

ตารางที่ 2 สรุปความเร็วในการเซนต์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ความเร่งเฉลี่ย	จำนวนคน
1 วินาที	-
2 วินาที	1
3 วินาที	1
4 วินาที	2
5 วินาที	7
6 วินาที	8
7 วินาที	10
8 วินาที	9
9 วินาที	5
10 วินาที	4
>10 วินาที	3

ตารางที่ 3 สรุปความเร่งในการเซ็น

จำนวนเวกเตอร์ของทิศทาง	จำนวนคน
1	48
2	50
3	49
4	40
5	50
6	30
7	34
8	28

ตารางที่ 4 จำนวนเวกเตอร์ของทิศทาง

6. รูปแบบการเซ็น

บทความนี้ นำเสนอการวิเคราะห์ลายเซ็นภาษาไทย ซึ่งเป็นพื้นฐานของการตรวจสอบลายเซ็น โดยการศึกษาความสัมพันธ์ระหว่างตำแหน่งในแนวนอนและแนวตั้ง ความเร็ว ความเร่ง และทิศทางของการเซ็น กับมวลรวมทั้งจำนวนครั้งในการออกปากกา ซึ่งพบว่า พหุนามเชิงกำลังเหล่านี้สามารถใช้ในการแยกแยะลายเซ็นได้ ถึงแม้ว่าผู้เซ็นจะเซ็นในทิศทางและขนาดที่แตกต่างกันไปจากเดิม แต่ในการทดลองนี้พบว่า มีข้อจำกัดในการเซ็น เนื่องจากการเซ็นลงบนกระดาษอัดความร้อน โดยให้ปากกาอิเล็กทรอนิกส์ จำเป็นต้องใช้แรงกดมากกว่าการเซ็นด้วยลายเซ็นบนกระดาษธรรมดา ผู้ทดลองส่วนใหญ่ยังไม่คุ้นเคยในการใช้งาน ทำให้ไม่สะดวกในการเซ็น

บรรณานุกรม

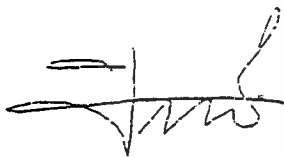
(1) CHANG F. LAM and DAVID KAMINAS, SIGNATURE RECOGNITION THROUGH SPECTRAL ANALYSIS, *Pattern Recognition*, Vol 22, No. 1, pp. 33-44, 1989.

(2) REJEAN PLAMONDON and GUY LORETTE, AUTOMATIC SIGNATURE VERIFICATION AND WRITER IDENTIFICATION - THE STATE OF THE ART, *Pattern Recognition*, Vol 22, No. 2, pp. 107-131, 1989.

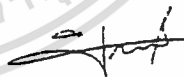
(3) WACEF GUERFAIL and REJEAN PLAMONDON, NORMALIZING AND RESTORING ON-LINE HANDWRITING, *Pattern Recognition*, Vol 26, No. 2, pp. 419-431, 1993.

(4) YUKIO SATO and KIYOSHI KOGURE, ON-LINE SIGNATURE VERIFICATION BASED ON SHAPE, MOTION AND WRITING PRESSURE, *PROC. 6th INT. CONF. ON PATTERN RECOGNITION, MUNICH*, pp. 823-826, 1982.

(5) บุญวัฒน์ อัครุ, วิจัย เลิศนุชพรากาน, การรู้จำตัวอักษรลายมือเขียนภาษาไทยโดยพิจารณาลักษณะเฉพาะของรูปแบบลายมือเขียน, *ประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 14*, หน้า 5-23 - 5-28, 2534



3. strokes



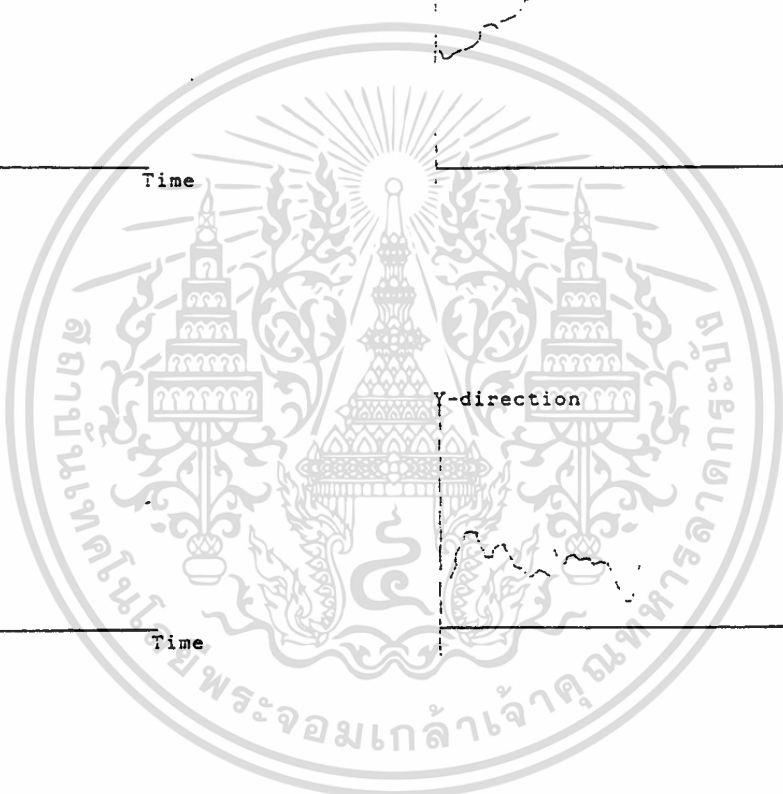
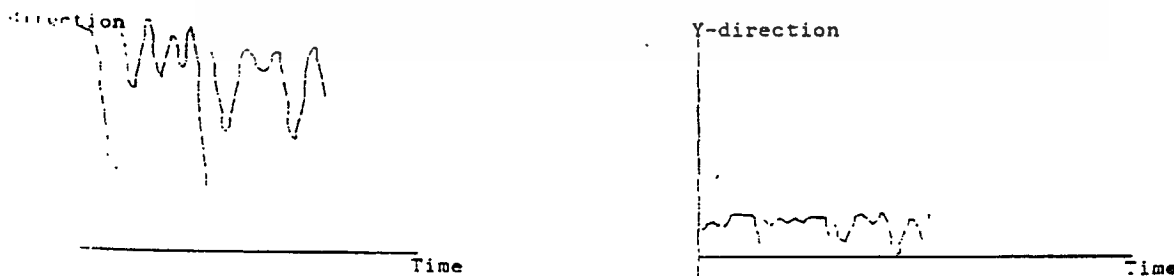
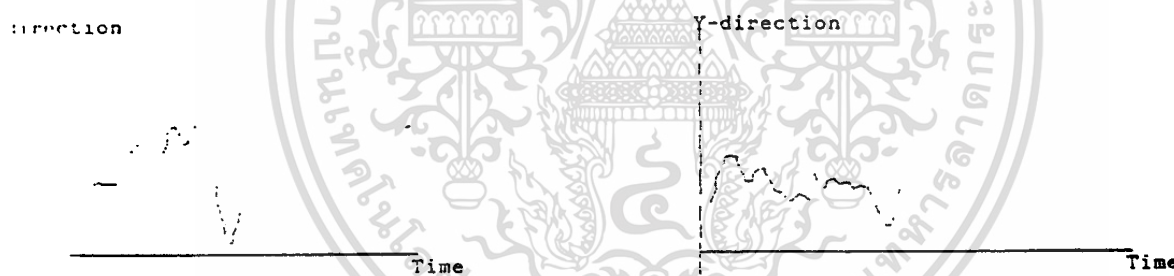
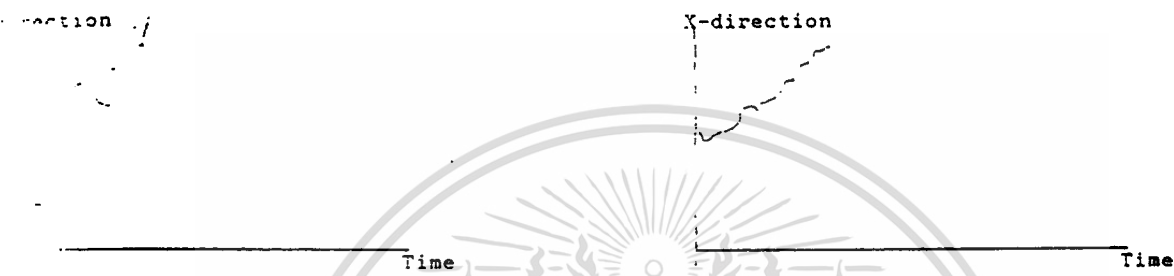
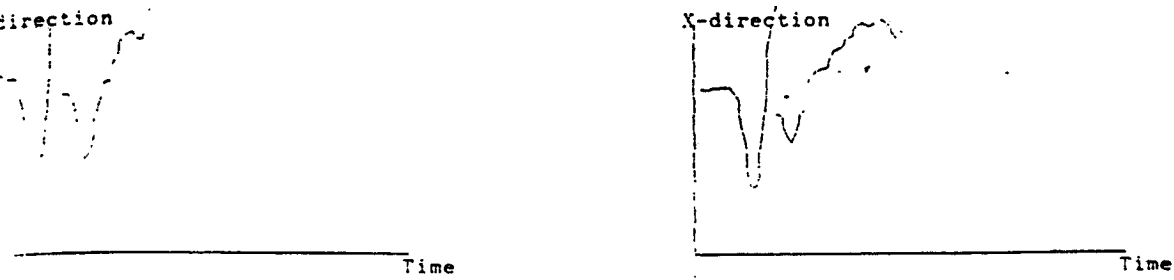
3. strokes



5. strokes

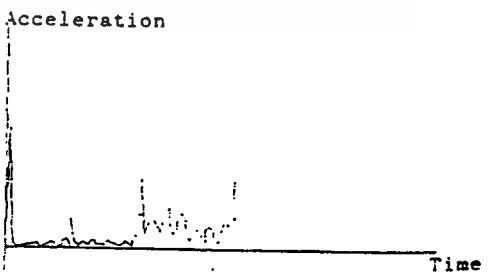
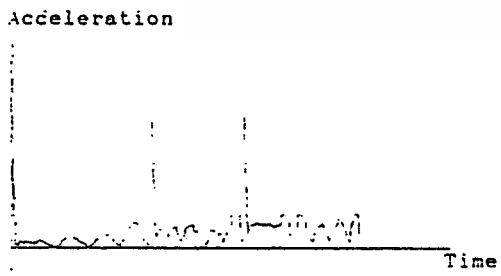
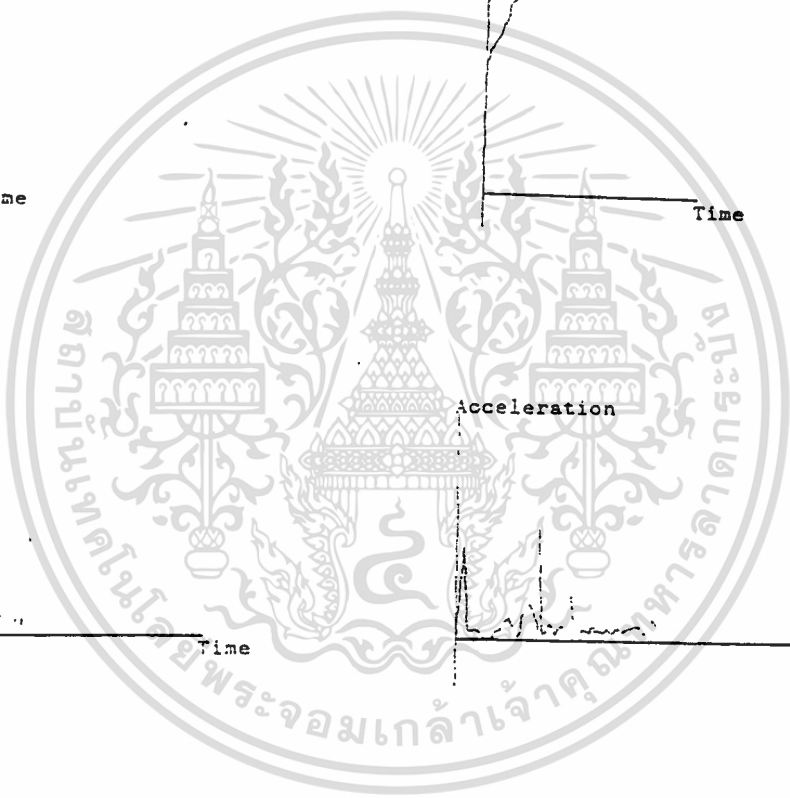
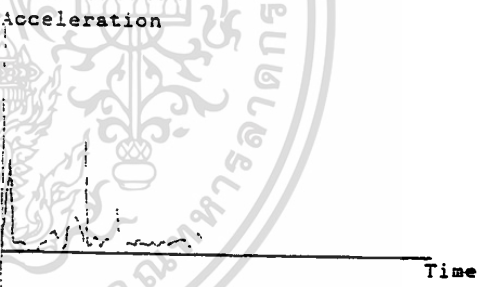
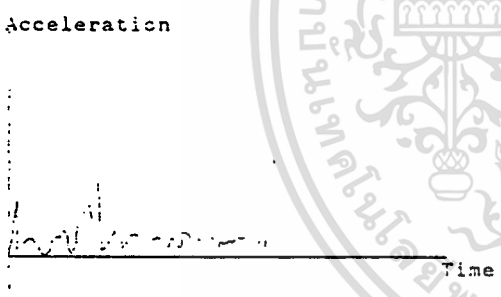
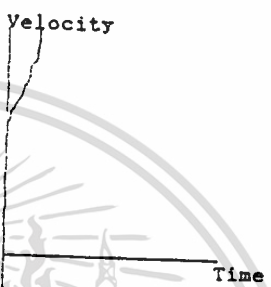
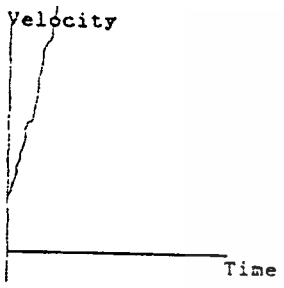
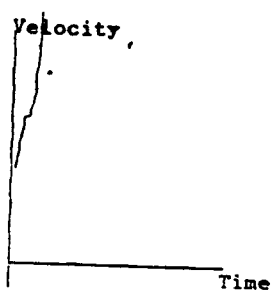
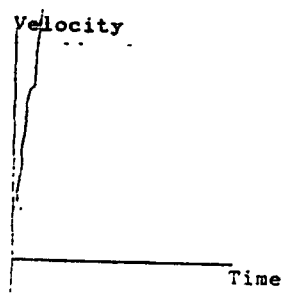


5. strokes



รูปที่ 2 ความสัมพันธ์ระหว่างตำแหน่งในแนวนอนและแนวตั้งกับเวลา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วและความเร่งในการเข็นคัมเวลา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษานี้เท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Figure 115

Direction

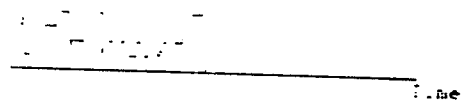
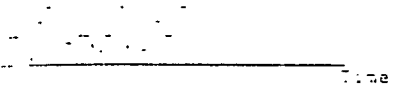
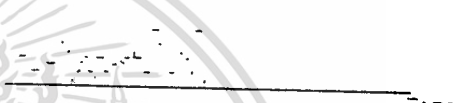


Figure 116

Direction



ประวัติผู้เขียน

ชื่อผู้เขียน	นางสาว ปิยมาศ ใจวมณี
วันเดือนปีเกิด	วันที่ 21 สิงหาคม พ.ศ. 2512
สถานที่เกิด	จังหวัดลพบุรี
วุฒิการศึกษาระดับปริญญาตรี	วิทยาศาสตร์บัณฑิต สาขาสถิติประยุกต์
สถานที่สำเร็จการศึกษา	สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ปีที่สำเร็จการศึกษา	ปีการศึกษา 2532
ผลงานทางวิชาการที่ได้รับการตีพิมพ์	เรื่องการวิเคราะห์หลายเซนต์ภาษาไทย
รางวัลหรือทุนที่เคยได้รับ	ทุนบัณฑิตวิทยาลัย ทุนมูลนิธิเพื่อการศึกษาคอมพิวเตอร์และการสื่อสาร
อาชีพปัจจุบัน	Programmer Analyst บริษัทธนบุรีประกอบรถยนต์ จำกัด

