

การพัฒนาโปรแกรมสื่อประสมเพื่อการฝึกควบคุมระดับเสียงสำหรับเด็ก  
โดยใช้ DirectX

Development of Multimedia Program for Children in practicing  
sound-level control using DirectX



วัน เดือน ปี.....	15
เลขทะเบียน.....	01877
เลขเรียกหนังสือ.....	อพ. อ. 525ก 2544
"ห้องสมุดคณะเทคโนโลยีสารสนเทศ สจธ."	

รายงานนี้เป็นส่วนหนึ่งของวิชาโครงการพัฒนาระบบงาน  
หลักสูตรวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีสารสนเทศ  
ภาคเรียนที่ 2 ปีการศึกษา 2544  
คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ชื่อหัวข้อ	การพัฒนาโปรแกรมสื่อประสมเพื่อการฝึกควบคุมระดับเสียงสำหรับเด็ก โดยใช้ DirectX
นักศึกษา	นางสาวอัญชลี หมัดอูมา
อาจารย์ที่ปรึกษา	ผศ. ดร.นพพร โชติกคำธร
ระดับการศึกษา	วิทยาศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีสารสนเทศ
แขนงวิชา	วิทยาการสารสนเทศ
ปีการศึกษา	2544

### บทคัดย่อ

สื่อประสมเป็นนวัตกรรมทางเทคโนโลยีที่สนับสนุนให้ผู้ใช้มีปฏิสัมพันธ์กับสิ่งที่ถูกนำเสนอ โดยเฉพาะอย่างยิ่งโปรแกรมเหล่านี้มีการโต้ตอบกับผู้ใช้แบบทันที จึงช่วยให้โปรแกรมมีความน่าสนใจ ทำให้ผู้ใช้มีสมาธิและไม่รู้สึกเบื่อหน่าย โปรแกรมมัลติมีเดียที่พัฒนาขึ้นนี้มุ่งเน้นเพื่อแบ่งเบาภาระสำหรับนักแก้ไขการพูดในการฝึกการควบคุมระดับเสียงสำหรับเด็กที่มีปัญหาในการพูด โดยกำหนดให้โปรแกรมสามารถวัดระดับพลังเสียงและระดับคำพิศและแสดงผลค่าที่ได้ด้วยภาพกราฟฟิคสำหรับเด็กภายใต้ระบบปฏิบัติการวินโดวส์ โดยใช้ความสามารถในการจัดการกับฮาร์ดแวร์ของไครเคเอกซ์ที่ถูกพัฒนาขึ้นโดยบริษัทไมโครซอฟท์ และแม้ว่าโปรแกรมที่พัฒนาขึ้นอันเป็นผลจากการศึกษานี้ไม่สามารถทำงานในลักษณะแบบเรียลไทม์ตามที่กำหนดไว้ในเบื้องต้นได้ เนื่องมาจากข้อจำกัดของเครื่องมือที่เลือกใช้ในการพัฒนา แต่อย่างไรก็ตามผลจากการศึกษาเป็นข้อยืนยันได้ว่าอัลกอริทึมที่นำเสนอในเอกสารสามารถใช้สำหรับการวัดระดับเสียงตามความต้องการได้

**Title** Development of Multimedia Program for Children in practicing sound-level control using DirectX

**Student** Miss Anchalee Mad-uma

**Advisor** Asst. Prof. Dr. Nopporn Chotikakamthorn

**Level of Study** Master of Science in Information Technology

**Major** Information Science

**Academic Year** 2001

### ABSTRACT

Multimedia is one of the innovations that support real time interactive user interface. In particular, a multimedia program provides an engaging environment to help keep clients interested and motivated to stay on task. This project has developed a multimedia program which takes advantage of sophisticated DirectX technology, designed by Microsoft. The purpose of the program is to assist a speech pathologist in teaching children with sound-level control difficulty. The program can measure sound energy and pitch levels, and display those parameters on screen within Windows's graphical environment appropriate for children. Though the developed program cannot achieve real-time performance as required due to the limitation of the development tool used, it does show that the proposed algorithms for sound level measurement function as expected.

## กิตติกรรมประกาศ

โครงการพัฒนาระบบงานในครั้งนี้ บรรลุผลตามวัตถุประสงค์ของโครงการลงได้ ผู้จัดทำได้รับความอนุเคราะห์ คำแนะนำ และ การให้คำปรึกษา รวมทั้งการปรับปรุงแก้ไขเพื่อให้ความถูกต้องมากยิ่งขึ้น จาก ผศ. ดร. นพพร โชติกคำธร ซึ่งเป็นที่ปรึกษาเป็นอย่างดี

สำหรับเอกสารประกอบการเขียนโปรแกรม แหล่งข้อมูลอ้างอิง ตลอดจนรูปแบบของยูเซอร์อินเตอร์เฟซ ผู้จัดทำได้รับคำแนะนำ ข้อคิดเห็น ตลอดจนการประสานงานต่าง ๆ จากเพื่อนนักศึกษากลุ่มวิชาวิทยาการสารสนเทศ รุ่นที่ 8 (ภาคปกติ) จึงช่วยให้เอกสารโครงการพัฒนาระบบงานในครั้งนี้ สำเร็จลุล่วงได้

จึงขอขอบคุณมา ณ โอกาสนี้

อัญชลี หมัดอุมา

# สารบัญ

บทคัดย่อภาษาไทย .....	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ .....	II
กิตติกรรมประกาศ .....	III
สารบัญ .....	IV
สารบัญตาราง .....	VII
สารบัญภาพ .....	VIII
บทที่	
1. บทนำ	
1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา.....	1
1.2 วัตถุประสงค์ของการศึกษา .....	2
1.3 แผนการดำเนินการศึกษา .....	2
1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ .....	2
2. เทคโนโลยีสื่อประสมและการเรียนรู้สำหรับเด็ก	
2.1 ความหมายของเทคโนโลยีสื่อประสม.....	3
2.2 รูปแบบของสื่อประสม.....	3
2.3 ลักษณะเด่นของสื่อประสม .....	5
2.4 อุปกรณ์ที่ใช้ในระบบงานสื่อประสม .....	5
2.5 การประยุกต์ใช้เทคโนโลยีสื่อประสม .....	8
2.6 ลักษณะสำคัญของเรียนรู้ที่ดี.....	9
2.7 ลักษณะพื้นฐานของกิจกรรมช่วยในการเรียนรู้ .....	9
2.8 เทคโนโลยีที่เด็กต้องการ .....	10
2.9 แนวทางการออกแบบ User Interface สำหรับเด็ก .....	11

## สารบัญ (ต่อ)

3. เสียง	
3.1 คุณลักษณะของเสียง .....	14
3.2 การดิจิไทซ์เสียง (Digitizing Sound).....	14
3.3 การคำนวณขนาดของแฟ้มข้อมูลเสียง.....	14
3.4 ระบบเสียงดิจิตอล (Digital Audio System).....	15
3.5 แบบข้อมูลแฟ้มข้อมูลเสียง (Audio File Format) .....	18
3.6 คุณภาพของเสียง (Audio Quality).....	19
3.7 วิธีการวัดระดับเสียงตามแกนเวลา .....	19
4. DirectX	
4.1 หลักการทำงาน.....	24
4.2 องค์ประกอบ .....	25
5. การออกแบบและพัฒนาโปรแกรม	
5.1 หลักการทำงานของโปรแกรม.....	40
5.2 ยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ.....	44
5.2.1 การออกแบบเมนู .....	44
5.2.2 การออกแบบฟอร์มยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ .....	46
6. บทสรุป .....	52
6.1 ผลการพัฒนาโปรแกรม.....	52
6.2 ปัญหาและอุปสรรคในการดำเนินงาน.....	52
6.3 ประโยชน์ที่ได้รับ .....	55
บรรณานุกรม.....	57
ประวัติผู้เขียน .....	59

## สารบัญตาราง

ตารางที่ 3-1 ขนาดข้อมูลเมื่อกำหนดค่าต่างกัน.....	15
ตารางที่ 4-1 ค่าของ FormatTag และความหมาย.....	34
ตารางที่ 4-2 การหาค่าสูงสุด ต่ำสุด และจุดกึ่งกลาง .....	35



## สารบัญภาพ

ภาพที่ 3-1 สัญญาณ Sine Wave.....	13
ภาพที่ 3-2 ตัวอย่าง Digitizing .....	14
ภาพที่ 3-3 ฮาร์ดแวร์ในระบบเสียงดิจิทัลในส่วนของ Input, Output และ Storage .	16
ภาพที่ 3-4 เฟรมเริ่มต้นที่(T1) และเฟรมสุดท้าย(T2).....	22
ภาพที่ 4-1 สถาปัตยกรรมของ DirectX .....	25
ภาพที่ 4-2 สถาปัตยกรรมของโคเรกต์ครอว์ .....	26
ภาพที่ 4-3 สถาปัตยกรรมของ DirectSound .....	29
ภาพที่ 4-5 รูปแบบการบันทึกข้อมูลแบบ PCM.....	32
ภาพที่ 4-6 ส่วนประกอบของข้อมูลในหน่วยความจำ .....	34
ภาพที่ 4-7 สถาปัตยกรรมของ Direct3D .....	37
ภาพที่ 4-8 สถาปัตยกรรมของ DirectPlay .....	39
ภาพที่ 5-1 แสดงกระบวนการบันทึกเสียงและการอ่านค่าเพื่อทำการวิเคราะห์	41
ภาพที่ 5-2 แสดงแผนผังลำดับการคำนวณหาค่าเฉลี่ยระดับความดังเสียง	43
ภาพที่ 5-3 แสดงแผนผังลำดับการคำนวณหาอัตรา Zero Crossing	43
ภาพที่ 5-4 เมนูหลัก .....	44
ภาพที่ 5-5 เมนูย่อยของ SYSTEM.....	45
ภาพที่ 5-6 เมนูย่อยของ VIEWING.....	45
ภาพที่ 5-7 เมนูย่อยของ USER .....	46
ภาพที่ 5-8 ไดอะล็อกเพื่อเข้าสู่ระบบของนักแก้ไขการพูด.....	46
ภาพที่ 5-9 ไดอะล็อกในการเตือนผู้ใช้.....	46
ภาพที่ 5-10 กำหนดเวลาที่ผู้พูดต้องออกเสียงให้ต่อเนื่อง .....	47
ภาพที่ 5-11 กำหนดระดับพลังเสียงเฉลี่ยที่ผู้พูดต้องออกเสียงให้ต่อเนื่อง .....	47
ภาพที่ 5-12 กำหนดค่าพิชิตซ์ที่ผู้พูดต้องเปล่งออก.....	48
ภาพที่ 5-13 คุณลักษณะของจอแสดงผล .....	48
ภาพที่ 5-14 คุณลักษณะของการ์ดเสียง .....	49
ภาพที่ 5-15 คุณลักษณะของอุปกรณ์บันทึกเสียง.....	49

## สารบัญภาพ (ต่อ)

ภาพที่ 5- 16 แสดงการเคลื่อนไหวขึ้น - ลงของโดนนัท.....	50
ภาพที่ 5- 17 การแสดงการเคลื่อนไหวของเครื่องบิน.....	51
ภาพที่ 5- 18 แนะนำวิธีการใช้โปรแกรม.....	51
ภาพที่ 6- 1 รูปแบบการแสดงผล.....	53
ภาพที่ 6- 2 ผลจากการวัดเสียงที่สามารถตัดเสียงรบกวนได้.....	54
ภาพที่ 6- 3 ผลจากการวัดเสียงที่ไม่สามารถตัดเสียงรบกวนได้.....	54

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา

ความผิดปกติทางการพูดและภาษา ได้แก่ พูดไม่ชัด พูดซ้ำ พัฒนาการทางภาษาไม่สมวัย เสียงผิดปกติ ฯลฯ เป็นความบกพร่องทางการสื่อความหมายที่ปรากฏทุกครั้งที่มีการพูดหรือสื่อภาษา และอาจติดตัวไปตลอด อาการเหล่านี้ นอกจากจะเป็นอุปสรรคในการใช้ชีวิตประจำวัน การทำงาน และส่งผลให้คุณภาพชีวิตเลวลงอย่างเห็นได้ชัดแล้ว ยังอาจทำให้ผู้ป่วยไม่สามารถมีชีวิตอยู่ได้ด้วยตนเอง การรักษาบำบัดอย่างทันที่และในเวลาที่เหมาะสมจะทำให้ผู้ป่วยมีโอกาสฟื้นตัวกลับสู่ภาวะปกติได้สูงสุดตามศักยภาพ ซึ่งจะทำให้ไม่เป็นภาระหรือเป็นภาระต่อสังคมและครอบครัวน้อยที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้ สำหรับอุบัติการณ์ของผู้ป่วยใหม่ที่มีความผิดปกติทางการพูดและภาษาในช่วง 7 ปี ระหว่าง พ.ศ. 2524-2530 ของคลินิกฝึกพูด โรงพยาบาลรามาริบัติ และช่วง 3 ปี หลัง ระหว่าง พ.ศ. 2530-2539 ของคลินิกฝึกพูด โรงพยาบาลภูมิพลอดุลยเดช พอ.บ.นอ. พบว่ามีแนวโน้มเพิ่มมากขึ้น ซึ่งในการฟื้นฟูสมรรถภาพทางภาษาและการพูดในผู้ป่วย แต่ละรายใช้เวลาประมาณ 30-60 นาที/ครั้ง และ 60 นาที/ครั้ง สำหรับผู้ป่วยใหม่ซึ่งจะต้องทำการฟื้นฟูติดต่อกันเป็นเดือนจนถึงหลายปีจึงจะจำหน่ายผู้ป่วยได้ การรับผู้ป่วยใหม่จึงทำได้อย่างจำกัด และต้องรอนัดเข้าคิวรับการตรวจวินิจฉัยครั้งแรกนานประมาณ 1-3 เดือน ความถี่ของการนัดฝึกพูดตามโปรแกรมแต่ละครั้งไม่เหมาะสม ต้องรอคิวนัดไปอีกระยะหนึ่ง เพราะผู้ป่วยมีจำนวนมากขึ้น แต่มีนักแก้ไขการพูดอยู่น้อย ทำให้การบำบัดรักษาไม่ได้ประสิทธิภาพเท่าที่ควร เนื่องจากความผิดปกติบางประเภท ต้องได้รับการวินิจฉัยและบำบัดตั้งแต่เนิ่นๆ มิฉะนั้นอาจกลายเป็นความผิดปกติถาวรได้ เช่น เด็กสมองพิการควรได้รับการกระตุ้นศูนย์สมองให้เจริญด้านภาษาและการพูด ในช่วง 2-5 ปี ถ้าเริ่มการกระตุ้นช้าจะทำให้การฟื้นฟูบำบัดได้ผลน้อยหรือไม่ได้ผลเลย เป็นต้น (เบญจมาศ พระธานี , 2541)

ผลจากความขาดแคลนบุคลากร และ จำนวนของผู้ป่วยที่เพิ่มมากขึ้น ประกอบกับความก้าวหน้าของเทคโนโลยีมัลติมีเดียในยุคปัจจุบัน ทำให้สามารถพัฒนาแอปพลิเคชันเพื่อช่วยแบ่งเบาภาระของนักแก้ไขการพูด ซึ่งมีคุณสมบัติที่สามารถโต้ตอบกับผู้ป่วยแบบทันเวลาตามระดับเสียงที่เปลี่ยนแปลงไปของผู้ป่วย อันจะส่งผลให้ผู้ป่วยสนใจ และไม่เกิดความเบื่อหน่ายขณะที่ทำการ

เอกซเรย์เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 1.2 วัตถุประสงค์ของการศึกษา

- 1.2.1 ศึกษาวิธีการพัฒนาโปรแกรมเกี่ยวกับมัลติมีเดีย โดยใช้ความสามารถของไคลเรคเอกซ์ ในการติดต่อกับฮาร์ดแวร์ผ่าน โปรแกรมวิซวลเบสิก
- 1.2.2 ศึกษาขั้นตอนและกระบวนการในการวิเคราะห์ข้อมูลเสียงตามแกนเวลา
- 1.2.3 ประยุกต์ใช้เทคโนโลยีเกี่ยวกับมัลติมีเดียและการวิเคราะห์ข้อมูลเสียง เพื่อช่วยเหลือผู้ที่มีปัญหาด้านการพูด อันเป็นการแบ่งเบาภาระบางส่วนของนักแก้ไขการพูด

## 1.3 แผนการดำเนินการศึกษา

แผนการศึกษาโครงการในครั้งนี้ มีแนวทางหลัก ๆ ที่สำคัญดังนี้ คือ

- 1.3.1 ศึกษาสาเหตุ สภาพปัญหาในปัจจุบัน แนวทางการแก้ไข ตลอดจนเทคโนโลยีและเครื่องมือที่ใช้ในการแก้ไขปัญหการพูดที่มีอยู่ในปัจจุบัน
- 1.3.2 ศึกษาซอฟต์แวร์ Microsoft DirectX 7.0 SDK และ โปรแกรมภาษา Visual Basic 6.0 เพื่อนำมาใช้ในการจัดการกับฮาร์ดแวร์และพัฒนาโปรแกรม
- 1.3.3 ศึกษาทฤษฎีและกระบวนการของการวิเคราะห์ข้อมูลเสียง ได้แก่ การวัดระดับพลังเสียง (Energy), ระดับเสียง (Pitch) และ คำนวณหาค่า Zero Crossing
- 1.3.4 ออกแบบโปรแกรมในการติดต่อกับผู้ใช้ (User Interface)
- 1.3.5 พัฒนาโปรแกรม
- 1.3.6 ทดสอบโปรแกรมที่พัฒนาขึ้น
- 1.3.7 จัดทำรายงานสรุปผลการศึกษา

## 1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

- 1.4.1 สามารถนำโปรแกรมที่พัฒนาขึ้นไปใช้ในการฝึกควบคุมระดับเสียงของผู้ป่วยที่มีปัญหาในการพูดได้อย่างมีประสิทธิภาพ และแบ่งเบาภาระของนักแก้ไขการพูด
- 1.4.2 สามารถนำความรู้ ความเข้าใจจากการศึกษาไปเผยแพร่ และประยุกต์ใช้เพื่อพัฒนาโปรแกรมให้เกิดประโยชน์มากยิ่งขึ้น

## บทที่ 2

### เทคโนโลยีสื่อประสมและการเรียนรู้สำหรับเด็ก

#### 2.1 ความหมายของเทคโนโลยีสื่อประสม

ในอดีตสื่อประสม หมายถึง การนำสื่อหลายประเภทมาใช้ร่วมกัน เช่น รูปภาพ เทป บันทึกเสียง วิดีโอ ฯลฯ เพื่อให้การนำเสนอผลงาน หรือ การเรียนการสอนสามารถดำเนินไปได้ อย่างมีประสิทธิภาพ โดยการเสนอเนื้อหาในรูปแบบต่าง ๆ นอกจากการบรรยายเพียงอย่างเดียว โดยที่ผู้เรียนไม่ได้มีปฏิสัมพันธ์กับสื่ออื่นโดยตรง

ต่อมา เมื่อถึงยุคเทคโนโลยีสารสนเทศ คอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลได้ถูกพัฒนาให้มีสมรรถนะสูงขึ้น สามารถแสดงข้อความ (text) ภาพนิ่ง (image) ภาพเคลื่อนไหว (animation) ภาพวิดีโอ (digital video) และเสียง (Sound) ได้พร้อม ๆ กัน อีกทั้งยังมีการโต้ตอบกับผู้ใช้ในลักษณะต่าง ๆ ทำให้ข้อมูลมีความน่าสนใจและน่าติดตาม ดังนั้น ความหมายที่เพิ่มขึ้นของสื่อประสมในปัจจุบัน จะหมายถึง “สื่อประสมเชิงโต้ตอบ” (Interactive Multimedia) มีการเพิ่มปฏิสัมพันธ์ระหว่างสื่อและผู้ใช้ โดยใช้เทคโนโลยีคอมพิวเตอร์เป็นสื่อกลางในการผสมผสานสื่อต่าง ๆ เข้าด้วยกัน และสร้างสรรค์ผลงานเพื่อติดต่อกับผู้ใช้ (กิดานันท์ มลิทอง 2540 : 256-257)

#### 2.2 รูปแบบของสื่อประสม

รูปแบบของสื่อประสม สามารถแบ่งเป็นประเภทต่าง ๆ ได้ดังนี้ (สุทธิ ฌ ระนอง 2542 : 1-3)

2.2.1 ข้อความ (Text) เป็นชนิดของสื่อประสมที่แสดงเป็นข้อความ ตัวเลข ตัวอักษร และสัญลักษณ์เครื่องหมายต่าง ๆ

2.2.2 ภาพนิ่ง (Image / Graphic) แบ่งออกได้ 2 ชนิดใหญ่ ๆ คือ

2.2.2.1 ภาพ Bitmap คือ ไฟล์ภาพที่ประกอบจากการนำจุดที่มีสีต่าง ๆ ที่เกิดจากการผสมสีสามสีเข้าด้วยกัน ได้แก่ สีแดง สีเขียว และสีน้ำเงิน

2.2.2.2 ภาพ (Vector) คือ ไฟล์ภาพที่เกิดจากการวาดโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์ โดยข้อมูลของการวาดนั้นจะถูกจัดเก็บไว้ในไฟล์ และเมื่อทำการเรียกไฟล์นั้นขึ้นมา

แสดง คอมพิวเตอร์จะทำการวาดภาพนั้น ๆ ทุกครั้งที่มีการเรียก ดังนั้น ภาพที่เป็นชนิด Vector นี้จะมีขนาดเล็กกว่าชนิด Bitmap แต่จะแสดงผลได้ช้ากว่า

2.2.3 ภาพเคลื่อนไหว (animation) คือ ภาพตามลำดับที่กำหนด โดยอาจจะมีเสียงประกอบด้วยก็ได้ ภาพที่ใช้ในการสร้างภาพเคลื่อนไหวนั้น อาจจะเป็นได้ทั้งภาพ Bitmap หรือ ภาพ Vector ก็ได้ การแสดงภาพเคลื่อนไหวนี้สามารถแบ่งได้ 2 ชนิด คือ

2.2.3.1 Cast – Based หรือ Object Animation คือ การกำหนดการเคลื่อนไหวของออบเจกต์ต่าง ๆ จะมีลักษณะของมันเอง เช่น ขนาด สี รูปทรง และความเร็ว การทำให้ออบเจกต์นั้น ๆ เคลื่อนไหว สามารถทำได้โดยการเขียน Script หรือ การกำหนด Path ให้มัน

2.2.3.2 Frame – Based คือ การแสดงภาพนิ่งต่อเนื่องกันอย่างรวดเร็ว ทำให้เราเห็นเสมือนว่าภาพนิ่งเหล่านั้นเคลื่อนไหวได้

2.2.4 ภาพวิดีโอ (Digital Video ) เกิดจากการนำภาพวิดีโอที่ถ่ายด้วยกล้องถ่ายวิดีโอ ม้วน เทปวิดีโอ หรือ กล้องถ่ายภาพยนตร์ มาบันทึกให้อยู่ในรูปแบบไฟล์ในคอมพิวเตอร์ โดยใช้ฮาร์ดแวร์พิเศษที่เรียกว่า Video Capture Board ในการจับภาพวิดีโอมาเป็นไฟล์ ปัจจุบันไฟล์ภาพ Digital Video มีอยู่หลายชนิด ไม่ว่าจะเป็น AVI, MOV, MPEG หรือจะเป็น Digital Video ที่ใช้ดูบนอินเทอร์เน็ต เช่น Real Video เป็นต้น ซึ่งก็จะมีลักษณะคล้าย ๆ กัน ต่างกันที่คุณภาพของภาพ ความต่อเนื่องของภาพ (Playback Rate) และขนาดของ File (Compression) ที่จะมีขนาดเล็กใหญ่แตกต่างกันไป

2.2.5 เสียง (Sound) มี 3 ชนิดใหญ่ ๆ คือ

2.2.5.1 Waveform Audio เป็นชนิดที่นิยมใช้กันมากที่สุด เกิดจากการอัดเสียง หรือ เพลง โดยผ่าน Sound Card ให้อยู่ในรูปแบบของไฟล์ในคอมพิวเตอร์

2.2.5.2 MIDI (Musical Instrument Digital Interface) คือ รูปแบบไฟล์ที่เก็บบันทึกตัวโน้ตเอาไว้ เมื่อต้องการเล่นเสียงเพลง คอมพิวเตอร์จะทำการอ่านรูปแบบของเครื่องดนตรี พร้อมทั้งตัวโน้ต และเล่นออกมาเป็นเสียงดนตรีตามที่กำหนดในไฟล์ รูปแบบไฟล์แบบ MIDI นี้จะมีขนาดเล็กกว่าแบบอื่น ๆ คุณภาพของเสียงจะขึ้นอยู่กับ Sound Card ว่ามี Wavetable หรือไม่ ถ้ามี คอมพิวเตอร์จะเล่นเสียงผ่าน Wavetable ของ Sound Card ซึ่งจะเก็บเสียงดนตรีนั้น ๆ ไว้ ทำให้คุณภาพเสียงเหมือนเล่นจากเครื่องดนตรีจริง แต่หากไม่มี คอมพิวเตอร์จะสังเคราะห์เสียงเหล่านั้นขึ้นมา ซึ่งคุณภาพจะไม่ดีเท่าที่ควร

2.2.5.3 CD AUDIO เป็นเสียงที่ผ่านการบันทึกในรูปแบบ Waveform และบันทึกลงใน Compact Disc

### 2.3 ลักษณะเด่นของสื่อประสม

สารสนเทศที่มีการนำเสนอข้อมูลหลายประเภทรวมกันในลักษณะสื่อประสมจะทำให้ผู้รับสามารถใช้ประสาทสัมผัสในการฟังเสียง อ่านข้อความ ดูภาพนิ่ง และภาพเคลื่อนไหว ก่อให้เกิดความเข้าใจในเนื้อหาที่นำเสนอได้ดีมากกว่าการที่จะฟังหรืออ่านเพียงอย่างเดียว ด้วยเหตุนี้ การเสนอข้อมูลสารสนเทศด้วยสื่อประสมจึงสามารถเพิ่มประสิทธิภาพในการเสนอรายงานและการเรียนการสอนได้เป็นอย่างดี (เนียนสิริ จำหรรุ่น 2541 : 5)

### 2.4 อุปกรณ์ที่ใช้ในระบบงานสื่อประสม

อุปกรณ์ที่ใช้ในระบบงานสื่อประสมสามารถจำแนกออกได้เป็น 2 ส่วน ได้แก่ ทางด้านฮาร์ดแวร์ และ ซอฟต์แวร์ ซึ่งมีรายละเอียดดังนี้ (เนียนสิริ จำหรรุ่น 2541 : 5-6)

#### 2.4.1 ทางด้านฮาร์ดแวร์

ฮาร์ดแวร์ที่เกี่ยวข้องกับระบบงานสื่อประสม หรือ ระบบมัลติมีเดีย ประกอบด้วย ส่วนที่ใช้สร้างงาน และส่วนที่ใช้แสดงผลงาน

##### 2.4.1.1 ส่วนที่ใช้ในการสร้างงาน จะต้องประกอบด้วยอุปกรณ์เหล่านี้

- คอมพิวเตอร์
- เครื่องอ่านแผ่นซีดีความเร็วสูง
- อุปกรณ์นำเข้าภาพนิ่ง
- อุปกรณ์นำเข้าเสียง
- อุปกรณ์นำเข้าวิดีโอ
- อุปกรณ์แสดงผล
- สื่อบันทึกข้อมูลสำรอง

##### 2.4.1.2 ส่วนที่ใช้แสดงผลงาน จะต้องใช้อุปกรณ์เหล่านี้

- คอมพิวเตอร์
- อุปกรณ์ได้ตอบ เช่น เม้าส์ และ คีย์บอร์ด
- เครื่องอ่านแผ่นซีดี

- ลำโพง
- อุปกรณ์แสดงผล

คอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลสำหรับใช้กับงานสื่อประสมนั้น มีชื่อเรียกเป็นพิเศษว่า MPC หรือ Multimedia Personal Computer ซึ่งจะมีลักษณะเหมือนเครื่อง PC ทั่วไป แต่มีอุปกรณ์เพิ่มขึ้นมา เช่น เครื่องเล่นซีดีรอม แผ่นวงจรเสียง ลำโพง และซอฟต์แวร์สำหรับทำงานกับสื่อประสม เป็นต้น

Multimedia Personal Computer จะมีมาตรฐานกำหนดไว้ โดยคณะกรรมการการตลาดมัลติมีเดียพีซี (Multimedia PC Marketing Council) มาตรฐาน MPC ที่กำหนดครั้งล่าสุดในปี 2538 คือ MPC3 ซึ่งมีรายละเอียด ดังนี้ คือ

- ไมโครโพรเซสเซอร์ เพนเทียม 75 MHz ขึ้นไป
- หน่วยความจำหลักอย่างน้อย 8 เมกะไบต์
- ฮาร์ดดิสก์อย่างน้อย 540 เมกะไบต์
- หน่วยแสดงผลบนจอ ต้องสามารถแสดงผล 15 บิตต่อจุด โดยที่ต้องแสดงความละเอียด 352 x 240 จุดที่ 30 เฟรมต่อวินาที และ 355x288 จุด ที่ 25 เฟรมต่อวินาที โดยไม่มีการบีบอัดหรือลดขนาดและสามารถเล่นภาพวิดีโอแบบ เอ็มพีเอก-1 (MPEG-1)
- หน่วยแสดงเสียงระบบดิจิทัล 16 บิต Wavetable เล่น MIDI ได้
- เครื่องเล่นซีดีรอม ความเร็ว 4 เท่า อัตราการส่งข้อมูล 600 กิโลไบต์ต่อวินาที

#### 2.4.2 ทางด้านซอฟต์แวร์

ซอฟต์แวร์ที่เกี่ยวข้องกับการสร้างงานประเภทสื่อประสม สามารถแบ่งออกเป็น 2 กลุ่มใหญ่ ๆ คือ ซอฟต์แวร์ก่อนการทำออโรริง และ ซอฟต์แวร์ที่ทำหน้าที่ออโรริง

2.4.2.1 ซอฟต์แวร์ก่อนการทำออโรริง แบ่งตามหน้าที่เป็น 2 กลุ่ม กลุ่มแรก คือ กลุ่มที่ใช้ควบคุมอุปกรณ์พิเศษ ได้แก่ ซอฟต์แวร์ที่ส่วนใหญ่มากับฮาร์ดแวร์ มักทำหน้าที่ในการเปลี่ยนข้อมูลอนาลอกเป็นดิจิทัล กลุ่มที่สองเป็นกลุ่มที่ใช้ปรับแต่ง แก้ไข เช่น ซอฟต์แวร์ที่ใช้จัดการเกี่ยวกับภาพนิ่ง ตัวอย่างเช่น CorelDraw และ Photoshop ซอฟต์แวร์ที่ใช้จัดการกับวิดีโอ เช่น Media Player และ QuickTime , ซอฟต์แวร์จัดการอนิเมชัน เช่น 3D Studio, ซอฟต์แวร์ที่ใช้จัดการเสียง เช่น Sound Forge เป็นต้น

2.4.2.2 ซอฟต์แวร์ออโรริง ในอดีตงานทางด้านสื่อประสมจะถูกสร้างขึ้นโดย

โปรแกรมเมอร์ผู้เชี่ยวชาญ แต่ถ้าให้ผู้ที่มีความชำนาญด้านอื่น เช่น พวกศิลปิน มาสร้างการคำนวณต่าง ๆ ไม่ว่าการันใจทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ก็จะทำไม่ได้ ออโรริงซอฟต์แวร์จึงถูกสร้างมาด้วยจุดประสงค์นี้ ซึ่งออโรริงซอฟต์แวร์สามารถจำแนกออกได้เป็น 4 กลุ่มใหญ่ ๆ ดังต่อไปนี้

**2.4.2.2.1 Card-or-Page- Based Tools** องค์ประกอบด้านมัลติมีเดีย จะถูกจัดอยู่ในรูปหน้าหนังสือ โปรแกรมที่สร้างขึ้นจะเปรียบเสมือนหนังสือหนึ่งเล่ม และหน้าจอแต่ละหน้าจอของโปรแกรมจะเปรียบเสมือนหน้าหนังสือแต่ละหน้า โครงสร้างของโปรแกรมที่สร้างจากออโรริงซอฟต์แวร์ประเภทนี้ไม่ได้มีลักษณะเป็นเส้นตรงที่จะต้องเปิดหนังสือไปที่หน้าตามลำดับ แต่โปรแกรมจะมีความยืดหยุ่นในการสืบไป (Navigate) ในเนื้อหาของผู้ใช้โปรแกรม ตัวอย่างของซอฟต์แวร์ประเภทนี้ เช่น HyperCard, SuperCard, MediaObjects และ Multimedia ToolBook เป็นต้น

**2.4.2.2.2 Icon-based, event –driven Tools** องค์ประกอบทางด้านมัลติมีเดีย และการตอบสนองต่อเหตุการณ์จะถูกจัดอยู่ในรูปของออบเจกต์ใน Framework หรือ Process มีการทำงานเป็น Flow Line ทำให้ดูใกล้เคียงกับ Flow Chart ซึ่งทำให้ง่ายต่อการออกแบบและกำหนดให้มีการควบคุมวัตถุต่าง ๆ ที่จะปรากฏบนจอภาพเป็นแบบ Visual Graphics ทำให้ผู้ใช้ไม่ต้องกังวลในการจดจำคำสั่งต่าง ๆ ตัวอย่างของซอฟต์แวร์ประเภทนี้ เช่น Authorware, Icon Autor และ Quest

**2.4.2.2.3 Time-Based Tools** องค์ประกอบทางด้านมัลติมีเดียและเหตุการณ์ต่าง ๆ จะถูกจัดอยู่ในตารางแสดงช่วงเวลา ทำการควบคุมออบเจกต์ด้วยภาษาสคริปต์ มีลักษณะเหมือนการสร้างภาพยนตร์ ตัวอย่างของซอฟต์แวร์ประเภทนี้ เช่น Macromedia Director เป็นต้น

**2.4.2.2.4 Object Oriented Tools** องค์ประกอบทางด้านมัลติมีเดียและเหตุการณ์ต่าง ๆ จะอยู่ในรูปออบเจกต์ ซึ่งจะอยู่ในโครงสร้างแบบลำดับชั้นที่มีความสัมพันธ์กันแบบ Parent and Child Relationship คำสั่ง (Message) จะถูกส่งผ่านไปยังออบเจกต์ต่าง ๆ เพื่อให้ทำงานใด ๆ ตาม Properties หรือ Modifiers ที่ถูกกำหนดไว้ ซอฟต์แวร์ออโรริงแบบ Object- Oriented นี้จะเหมาะกับงานประเภทเกมส์ ซึ่งมักจะประกอบด้วยองค์ประกอบต่าง ๆ ที่มีลักษณะเฉพาะ (Personalities) หลาย ๆ แบบ ตัวอย่างซอฟต์แวร์ออโรริงประเภทนี้ เช่น mTropolis, Apple Medai Tool และ MediaForge เป็นต้น



นวัตกรรมทางการศึกษา ได้ใช้ประโยชน์จากสิ่งนี้ และระลึกเสมอว่า ความอยากรู้อยากเห็น ความสนุกสนาน และการจับต้องสัมผัสที่ไม่ได้มีการแนะนำ จะเป็นตัวชี้แนะในการเรียนรู้ต่อไป ( รศ. ดร. อารี พันธุ์มณี 2540 : 53)

ดังนั้น จึงสามารถระบุลักษณะสำคัญของการเรียนรู้ที่ดี ดังนี้ คือ

2.6.1 การเรียนรู้ที่ดีมิใช่เกิดจากการถ่ายทอดความรู้ หรือทักษะให้แก่ผู้เรียนอย่างชนิดที่ผู้เรียนไม่ได้มีปฏิสัมพันธ์ใด ๆ แต่การเรียนรู้ที่ดี เกิดจากระบวนการสร้างความเข้าใจการให้ความหมายกับสิ่งที่เรียนรู้มา

2.6.2 การเรียนรู้ที่ดีต้องตั้งอยู่บนพื้นฐานของสิ่งที่รู้ก่อนแล้ว เพราะฉะนั้น การเรียนรู้จึงเป็นกระบวนการเชื่อมโยงระหว่างความรู้เก่าที่มีอยู่ในตัวผู้เรียนกับความรู้ใหม่

2.6.3 การเรียนรู้ที่ดีเกิดจากการมีปฏิสัมพันธ์กับผู้อื่น มิใช่การเรียนรู้ด้วยตนเองอย่างโดดเดี่ยว ยังมีการปฏิสัมพันธ์ ถกเถียง แลกเปลี่ยนกับผู้อื่นมาก การเรียนรู้ก็ย่อมเกิดขึ้นได้มาก

2.6.4 การเรียนรู้ที่ดีจะเกิดขึ้นได้ถ้าผู้เรียนสามารถกำหนดขั้นตอนการเรียน และวิธีการเรียนด้วยตนเองได้มาก ยิ่งในกรณีที่ผู้เรียนพึ่งพาตนเองได้มาก การเรียนรู้ย่อมเกิดขึ้นได้มาก

2.6.5 การเรียนรู้ที่ดีจะเกิดขึ้นได้ เมื่อผู้เรียนมีความชัดเจนในเป้าหมาย หรือวัตถุประสงค์ของการเรียน และเป้าหมายของการเรียนนั้น มีความหมายกับตัวผู้เรียน

การเรียนรู้จะเกิดขึ้นได้ ต้องมีการผสมผสานระหว่างจิตใจ ร่างกาย สภาพแวดล้อม และบริบทของการเรียน กล่าวอีกอย่างหนึ่ง ก็คือ การเรียนรู้ที่ดีจะเกิดขึ้น เมื่อมีการเชื่อมโยงระหว่างสิ่งที่เรียนกับชีวิตจริง (ดร. อุทัย ดุลยเกษม 2542 : 44-45)

## 2.7 ลักษณะพื้นฐานของกิจกรรมช่วยในการเรียนรู้

Torrance ได้เสนอแนวคิดเกี่ยวกับลักษณะพื้นฐานของกิจกรรม ซึ่งเป็นแรงจูงใจให้เด็กเกิดการเรียนรู้และแก้ปัญหาอย่างสร้างสรรค์ไว้ 3 ลักษณะ ดังนี้

2.7.1 ความไม่สมบูรณ์ การเปิดใจกว้าง (Incompleteness , Openness) ความไม่สมบูรณ์หรือการเปิดรับประสบการณ์เป็นลักษณะพื้นฐานอันดับแรกสุดในกระบวนการเรียนรู้ และการแก้ปัญหาอย่างสร้างสรรค์ เมื่อเด็กเกิดความรู้สึกว่างานที่ตนได้ทำนั้นยังไม่สมบูรณ์ ยังมีช่องว่างหรือข้อบกพร่องบางประการ ก็จะทำให้เด็กคิดศึกษา ค้นคว้า และ พยายามหาทางทำให้สมบูรณ์ ซึ่งเป็นแรงกระตุ้นหรือเป็นพลังให้เด็กอยากเรียนรู้ อยากหาคำตอบให้ตนเอง Torrance ได้ทดลองโดยเอาภาพมาให้เด็กดู หรืออ่านเรื่องให้ฟัง แล้วให้เด็ก ๆ ลองคิดสิ่งที่ต้องการรู้จากภาพ หรือเรื่องนั้น ๆ ซึ่งไม่ปรากฏในภาพ หรือกล่าวไว้ในเรื่อง พบว่า สามารถ

กระตุ้นให้เด็กเกิดความคิดของตนเอง และคิดแปลกแตกต่างจากสิ่งที่ได้พบเห็น อันเป็นทางหนึ่งที่จะกระตุ้นให้เด็กคิดสร้างสรรค์ และเรียนรู้การแก้ปัญหาต่อไป

**2.7.2 การสร้างหรือผลิตบางสิ่งบางอย่างขึ้นมา และการใช้ให้เป็นประโยชน์ (Producing and Something and Using It)** การให้เด็กสร้างหรือผลิตงานบางอย่างขึ้นด้วยตนเอง ซึ่งอาจจะเป็นการวาดภาพ การแต่งเรื่อง การปั้นรูปสัตว์ เป็นต้น ต่อจากนั้นก็ให้ใช้สิ่งที่ผลิตแล้วนั้นให้เกิดประโยชน์ ตัวอย่างกิจกรรมเสียงและภาพ เด็กจะได้รับการชี้แจงให้จำคำ 4 คำ ที่จะก่อให้เกิดภาพขึ้น ต่อมาก็ให้เด็กฟังคำเหล่านั้นอีกเป็นครั้งที่ 2 และ 3 แต่แต่ละครั้งจะทำให้จินตนาการของเขากว้างไกลออกไป ผลสุดท้ายเด็กจะต้องเลือกภาพที่เด็กสนใจมากที่สุด แล้วใช้เป็นพื้นฐานในการแต่งเรื่อง วาดภาพ แต่งเพลง หรือคิดทำเต็นร่า ในการฟังเทปละคร เทปจะหยุดอยู่ที่จุดสำคัญ ๆ เพื่อให้เด็กคิดแก้ปัญหา คาดการณ์ หรือ พยากรณ์ และคิดหาทางที่เป็นไปได้หลาย ๆ ทาง แล้วใช้ข้อสรุปนั้นเป็นพื้นฐานในการสอบถาม วิจัย หรือสร้างสิ่งต่าง ๆ ขึ้น เช่น บทละคร คำประพันธ์ นิทาน หรือ บทเพลงต่าง ๆ เป็นต้น

## 2.8 เทคโนโลยีที่เด็กต้องการ

เทคโนโลยีที่จะมีส่วนช่วยในการเรียนรู้ของเด็ก ต้องเป็นเทคโนโลยีที่สามารถสนับสนุนพฤติกรรมตามธรรมชาติของเด็ก เช่น การชอบทำอะไรซ้ำ ความอยากรู้อยากเห็น ความซื่อสัตย์ และต้องการควบคุม เป็นเทคโนโลยีที่สามารถนำความสามารถเฉพาะตัวของเขาออกมา และเป็นเทคโนโลยีที่กระตุ้นให้เกิดจินตนาการตามมา ด้วยคำถามมากมายต่อโลกรอบตัวพวกเขา (สุรินสิรินาวุฒิ 2542 : 4-5)

เทคโนโลยีที่เด็กต้องการ จึงเป็นเทคโนโลยีที่มีคุณลักษณะสำคัญ ดังต่อไปนี้

**2.8.1 การควบคุม (Control)** โดยธรรมชาติแล้วเด็กเป็นผู้ที่ต้องพึ่งพาอาศัยผู้อื่น เด็กจะรู้สึกได้ถึงศักยภาพของตนเอง เมื่อพวกเขาสามารถควบคุมสภาวะแวดล้อมรอบ ๆ ตัวพวกเขาได้ และรู้สึกเป็นเจ้าของสิ่งเหล่านั้น เด็กต้องการการตัดสินใจด้วยตนเองในเรื่องต่าง ๆ ที่เกี่ยวกับเทคโนโลยี เช่น ในเรื่องของเวลา สิ่งที่เขาเลือก และเมื่อไรที่เขาจะเลือก จะเห็นได้ว่าเมื่อเสนอเทคโนโลยีที่มีข้อจำกัดในการสนองตอบ เด็กจะเบื่อง่าย และหมดความสนใจโดยเร็ว แต่ถ้าได้เสนอเทคโนโลยีที่มีทางเลือกในการสนองตอบหลาย ๆ ทาง เด็กจะให้ความสนใจใช้เวลาในการค้นหา และสนุกสนานกับมัน

**2.8.2 การเข้ากับผู้อื่นได้ (Social Experience)** โดยธรรมชาติของเด็กแล้ว ต้องการที่จะอยู่

รวมกลุ่มกับเด็กคนอื่น แม้กระทั่งการใช้คอมพิวเตอร์ส่วนตัว ก็ยังประกอบไปด้วยส่วน  
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้เพื่อการศึกษาค้นคว้าเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้เผยแพร่จะอิงตามเงื่อนไขการคำ  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประกอบของเทคโนโลยีหลายชิ้น เทคโนโลยีจะเป็นสะพานเชื่อมปฏิสัมพันธ์จากเด็กคนหนึ่งไปยังเด็กอีกคนหนึ่ง ถ้าหากเด็กรู้สึกแปลกหน้ากับเด็กคนอื่น เทคโนโลยีก็จะไม่มีความหมาย แต่ถ้าเด็กได้รู้จักกับเด็กคนอื่น เทคโนโลยีจะมีความหมายต่อพวกเขา ซึ่งจะทำให้พวกเขารู้จักคนอื่นมากขึ้น โดยทั่วไปแล้วเด็กจะไม่สร้างสิ่งที่แปลกแยก พวกเขาต้องการที่จะมีส่วนร่วม ต้องการแสดงออก และใช้เทคโนโลยีร่วมกับคนอื่น

**2.8.3 เครื่องมือในการแสดงออก (Expressive Tools)** เด็กชอบที่จะเล่าเรื่องราว สร้างเกม และสร้างสิ่งต่าง ๆ เด็กก็จะมีความสุขกับการแสดงออกในหลาย ๆ รูปแบบ เสียง ภาพ การเคลื่อนไหว และการปรากฏทางกายภาพ พวกเขาต้องการสิ่งเหล่านี้ทั้งหมดจากเทคโนโลยีที่พวกเขาใช้

## 2.9 แนวทางการออกแบบ User Interface สำหรับเด็ก (ศุริน สิริธนาวุฒิ 2542 :8-10)

**2.9.1 การออกแบบกิจกรรม (Activity)** ซอฟต์แวร์สำหรับเด็กที่ดี มีคุณลักษณะเช่นเดียวกับของเล่น โดยทั่วไปที่ต้องการมีคุณสมบัติ เป็นตัวกระตุ้นให้เด็กเกิดความคิดสร้างสรรค์ สามารถใช้จินตนาการของพวกเขาสร้างและเลียนแบบประสบการณ์ความรู้จากโลกรอบตัวเขา การออกแบบจะประสบความสำเร็จได้ก็ต่อเมื่อ เด็กสามารถควบคุมสื่อเทคโนโลยีคอมพิวเตอร์เองได้ และอนุญาตให้พวกเขาเป็นผู้นำในการโต้ตอบ

**2.9.1.1 การออกแบบกิจกรรมควรจะสร้างสิ่งที่ดึงดูดความสนใจอย่างเป็นธรรมชาติ** ที่ จะกระตุ้นให้เด็กต้องการเข้าไปมีส่วนร่วมด้วยตัวของพวกเขาเอง ตัวอย่างที่เห็นได้ชัด ได้แก่ การเล่นที่เลียนแบบโลกแห่งความเป็นจริง เช่น เด็กวัยก่อนเรียนชอบเล่นแต่งตัว ตุ๊กตา สร้าง หรือ ต่อรูปภาพ วาดรูประบายสี โดยที่เด็กสามารถใช้สัญชาตญาณ หลักการ และขั้นตอนต่าง ๆ ทำให้งานนั้นสำเร็จลงได้ด้วยตัวของพวกเขาเอง

**2.9.1.2 การออกแบบกิจกรรมควรจะเพิ่มความยากและความซับซ้อนไปในแต่ละขั้นตอน** และสนับสนุนให้เด็กผ่านจากขั้นหนึ่งไปยังขั้นต่อ ๆ ไปได้ โดยการเพิ่มความท้าทายและความซับซ้อนไปอย่างช้า ๆ ในขณะที่เด็กกำลังได้รับชัยชนะอยู่ในขั้นตอนนี้ ๆ สนับสนุนให้เด็กไปสู่เป้าหมายได้ ด้วยการส่งผลย้อนกลับ ซึ่งจะช่วยให้พวกเขาได้รับรู้ข้อมูลใหม่ ๆ

**2.9.1.3 ในการออกแบบโครงสร้างของกิจกรรม** ควรจะมีรางวัลเป็นส่วนประกอบอยู่ ด้วย เพื่อเป็นแรงจูงใจให้เด็กมีการพัฒนาโปรแกรมไปในแต่ละขั้นตอน โดยออกแบบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

รางวัลสำหรับผู้ที่สามารถเอาชนะ หรือไปสู่เป้าหมายได้ แนวทางในการออกแบบรางวัล โดยทั่ว ๆ ไป อาจจะเป็นแบบง่าย ๆ เช่น การแสดงความยินดีด้วยเสียง หรือภาพการ์ตูน เมื่อเด็กทำกิจกรรมหรือแก้ปัญหาหนึ่ง ๆ ได้สำเร็จ การให้รางวัลควรจะให้ทุกครั้ง ถึงแม้ว่าเด็กจะเคยเล่นกิจกรรมนั้นมาก่อนหน้านี้แล้ว หรือแก้ปัญหาหนึ่งเข้าไปมา เพราะว่าเด็กอาจจะรู้สึกขาดความมั่นใจ ในขั้นตอนถัดไปที่ยากขึ้นกว่าเดิม จึงต้องการที่จะเล่นในขั้นตอนเดิมที่ยังง่ายอยู่ไปเรื่อย ๆ เด็กไม่ควรจะถูกทำโทษด้วยการไม่ได้รางวัล ในการเล่นเกมกิจกรรมเดิมซ้ำ ๆ นอกจากนี้รางวัลควรจะถูกออกแบบเพื่อชักจูงให้เด็กต้องการที่จะเล่นต่อไป โดยให้เด็กสามารถกำหนดสิ่งต่าง ๆ ได้ด้วยตัวของพวกเขาเอง

## 2.9.2 การออกแบบหน้าจอ (Screen Layout Design)

2.9.2.1 การออกแบบ ICON ให้มีความหมายที่เด็กสามารถเข้าใจได้ สัญลักษณ์ ICON ที่ดีต้องมีรูปแบบที่เด็กจดจำ และคุ้นเคยได้ง่าย การสื่อความหมายของสัญลักษณ์ต้องเป็นสากล ตัวอย่างเช่น ใช้สัญลักษณ์ “ประตู” แทนความหมาย “ออกไป” และใช้เครื่องหมาย “หยุด” แทนความหมาย “การหยุดกิจกรรมต่าง ๆ” ควรออกแบบไอคอนให้มีขนาดใหญ่พอที่เด็กสามารถควบคุมเคอร์เซอร์มาจุดที่ต้องการได้ง่าย

2.9.2.2 ออกแบบเคอร์เซอร์ เพื่อประโยชน์ในการสื่อสาร ซึ่งมีอยู่ 3 สถานะ ได้แก่ Resting State เมื่ออยู่ในระหว่างรอการประมวลผล Hot State เมื่อลากเมาส์ไปบริเวณที่มีการโต้ตอบได้ และ Wait State เมื่อแสดงการเปลี่ยนหน้าจอ ซึ่งควรจะเป็นสัญลักษณ์ที่แสดงถึงเวลาที่เปลี่ยนไป เช่น นาฬิกา นาฬิกาทราย นิ้วมือนับไปมา ถ้าไม่มีเคอร์เซอร์ ควรจะหาวิธีการอื่นที่ช่วยบอกการเปลี่ยนแปลง อาจจะใช้เสียงช่วยบอกขั้นตอนการติดตั้งต่าง ๆ

2.9.2.3 ใช้ Rollover Audio, Animation และ Highlight ช่วยค้นหาการใช้งาน HotSpots บนหน้าจอสามารถใช้ Highlight หรือ Animation แสดงให้เด็กรู้ว่าคลิกเมาส์ได้หรือไม่ ส่วนที่เป็น Navigation สามารถใช้ Animation บน Rollover แสดงให้เห็นว่าเคอร์เซอร์ของพวกเขาถูกล็อกที่แล้ว นอกจากนี้ส่วนที่เป็น Navigation ยังสามารถใช้ Rollover Audio ช่วยบอกวิธีการใช้งานให้แก่เด็ก ๆ ได้อีกด้วย

..

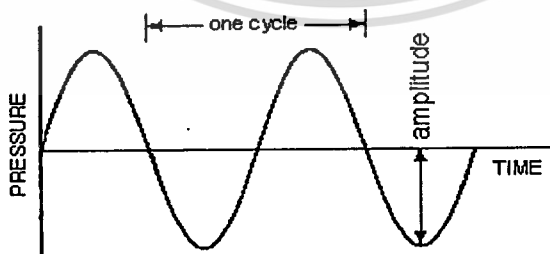
## บทที่ 3

### เสียง

เสียงเป็นสิ่งที่ทำให้แอปพลิเคชันเกี่ยวกับมัลติมีเดียมีความน่าสนใจมากยิ่งขึ้นไปกว่าแอปพลิเคชันตัวอื่น ๆ อย่างน้อยก็เพื่อเป็นการให้สังเกต หรือ เตือนว่าจะมีอะไรเกิดขึ้น ได้แก่ เสียงบีบ (Beep) เป็นต้น ซึ่งการประยุกต์ใช้ความรู้เกี่ยวกับเสียงในแอปพลิเคชันเกี่ยวกับมัลติมีเดีย เป็นวิธีการที่นำความรู้เกี่ยวกับธรรมชาติของเสียง, วิธีการแปลงสัญญาณเสียงให้เป็นบิต หรือ ไบต์ , การนำค่าบิตและไบต์มาเป็นตัวแทนของเสียงพูด และเสียงดนตรี ทั้งในแบบสเตอริโอ และ แบบโมโน ตลอดจน วิธีการปรับเปลี่ยนสัญญาณเสียงที่ได้ทำการบันทึกแล้ว เหล่านี้เป็นต้น

#### 3.1 คุณลักษณะของเสียง

เสียง (Sound) ประกอบเป็นคำพูด, เสียง, ดนตรี และ อื่น ๆ อาจจะดัง, ค่อย, ทุ้มต่ำ หรือ สูง ซึ่งขึ้นอยู่กับ 2 อย่าง ได้แก่ พลังเสียง (Energy) และ สื่อตัวนำ (Transport Medium) เช่น เมื่อพลังเสียงจากการตีกองถูกแปลงเป็นแรงดันผ่านอากาศ เป็นสัญญาณอนาล็อก (Analog Signal) ซึ่งสามารถแสดงในรูปของสัญญาณคลื่น (Sine Wave) ที่มีลักษณะต่อเนื่องกัน ดังภาพที่ 3-1 ซึ่งมีคุณสมบัติสำคัญ 2 ส่วน ได้แก่ แอมพลิจูด (Amplitude) ซึ่งแสดงถึงพลังเสียง (Power) หรือ ความหนาแน่นของเสียง (Intensity) ทำให้เกิดเป็นความดังของเสียง และความถี่ (Frequency) เป็นอัตราการเปลี่ยนแปลงใน 1 ช่วงเวลา มีหน่วยเป็นเฮิร์ตซ (Hertz : Hz) ถ้าเสียงมีความถี่สูงขึ้นก็เพิ่มความคมชัด โดยช่วงความถี่ที่มนุษย์จะได้ยินจะอยู่ระหว่าง 50 Hz – 20,000 Hz ซึ่งเสียงที่มีความถี่ 50 Hz เป็นเสียงที่ช้าและต่ำ ในขณะที่เสียงที่มีความถี่ 20,000 Hz เป็นเสียงที่แหลมและสูง

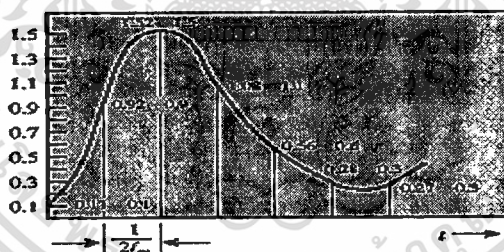


ภาพที่ 3-1 สัญญาณ Sine Wave

### 3.2 การดิจิไทซ์เสียง (Digitizing Sound)

การดิจิไทซ์เสียงเป็นวิธีการในการจับ (Capturing) แอมพลิจูดของเสียงตามความถี่ที่กำหนด ซึ่งโดยทั่วไป ความถี่ของมัลติมิเดียคอมพิวเตอร์จะใช้เป็น 11.025, 22.5 หรือ 44.1 กิโลเฮิร์ตซ์ (Kilohertz : KHz) แต่ในบางกรณีก็อาจจะปรับเปลี่ยนความถี่ที่ใช้ในการแซมปลิงให้ต่ำกว่า เช่น 5 หรือ 8 KHz สำหรับแอปพลิเคชันที่ผ่านระบบเครือข่าย ซึ่งถ้าหากใช้ใน ช่วงความถี่ต่ำ ก็จะทำให้คุณภาพเสียงที่ได้ต่ำลงไปด้วย แต่ขณะเดียวกันก็ลดพื้นที่สำหรับการเก็บข้อมูลลง และสำหรับแอมพลิจูด (Amplitude) ส่วนใหญ่ก็จะใช้ 8 บิต (1 ไบต์) ก็จะได้ช่วงข้อมูลเป็น 256 ระดับ และหากใช้ 16 บิต (2 ไบต์) ก็จะได้ช่วงข้อมูลเป็น 65,536 ระดับ

จากภาพที่ 3- 2 เป็นตัวอย่างการทำดิจิไทซ์ข้อมูล ซึ่งการจะพิจารณาว่าต้องใช้จำนวนบิตในการวัดแอมพลิจูดนั้น ขึ้นอยู่กับคุณภาพเสียงที่เราต้องการ เพื่อให้การบันทึกข้อมูลเสียงมีประสิทธิภาพ การจับ (Capture) ข้อมูลและการเปิดฟังเสียงที่บันทึกไว้ (Play Back) ในภายหลัง จำเป็นต้องบันทึกเสียงให้เป็นสองเท่าของความถี่ของเสียงที่ได้ยิน เช่น ถ้าหากมนุษย์ได้ยินเสียงใน ความถี่ 20,000 Hz ดังนั้น เสียงที่ถูกบันทึกก็จะต้องมีความถี่เป็น 40,000 Hz เป็นต้น และต้องพิจารณา ระดับของข้อมูลประกอบด้วย



ภาพที่ 3-2 ตัวอย่าง Digitizing

### 3.3 การคำนวณขนาดของแฟ้มข้อมูลเสียง

การคำนวณขนาดของแฟ้มข้อมูลเสียง โดยใช้คุณสมบัติของเสียงได้แก่ แอมพลิจูด, จำนวนช่องสัญญาณ (Channel) และ ช่วงความถี่ ดังนั้น เมื่อบันทึกเสียงผ่านไมโครโฟนเข้าสู่ระบบคอมพิวเตอร์สัญญาณในที่ ก็จะแปลงจากสัญญาณอนาลอกเป็นสัญญาณดิจิตอล ซึ่งขนาดและคุณภาพของข้อมูลเสียงที่ได้ขึ้นอยู่กับจำนวนของแชนแนล (Channel) ซึ่งมี 2 แบบ คือ โมโน (Mono) มีค่าเป็น 1 และ สเตอริโอ (Stereo) มีค่าเป็น 2 , ความถี่ในการสุ่มข้อมูล (Frequency Sampling Rate) ในอัตราสองเท่าของความถี่สูงสุดของเสียง , ระยะเวลาที่ทำการบันทึก และ จำนวนบิตที่ใช้ในการดิจิไทซ์ (Digitizing) อาจจะเป็น 8 บิต หรือ 16 บิต ซึ่งถ้าเป็น 8 บิตจะได้ข้อมูลเสียงเป็น 256 ระดับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ถ้ากำหนดเป็น 16 บิต จะได้ข้อมูลเสียงเป็น 65,536 ระดับ และจากการกำหนดค่าต่าง ๆ ข้างต้น สามารถคำนวณพื้นที่ที่ใช้ในการบันทึกข้อมูลโดย

- กำหนดให้
- c : จำนวนของ Channel ได้แก่ 1 และ 2
  - s : ความถี่ในการ Sampling ข้อมูล มีหน่วยเป็น Hz
  - t : เวลาที่ใช้ มีหน่วยเป็น วินาที
  - b : จำนวนไบต์ที่ใช้ในการดิจิทัลไชน์เป็น 1 หรือ 2

ตัวอย่างเช่น จำนวนพื้นที่ของข้อมูล 1 นาที, 44.1 KHz , 16 บิต , Stereo จะได้ว่า

$$\begin{aligned} \text{ขนาดข้อมูล} &= c \times s \times t \times b \\ &= 2 \times 44100 \times 60 \times 2 \\ &= 10,584,000 \text{ ไบต์} \end{aligned}$$

ตัวอย่างในตารางที่ 3- 1 เป็นการแสดงขนาดข้อมูลเมื่อมีการปรับเปลี่ยน Frequency Sampling , จำนวนบิตที่ใช้ และ จำนวน Channel ที่บันทึกข้อมูล โดยใช้เวลาในการบันทึกข้อมูลเป็น 60 วินาที

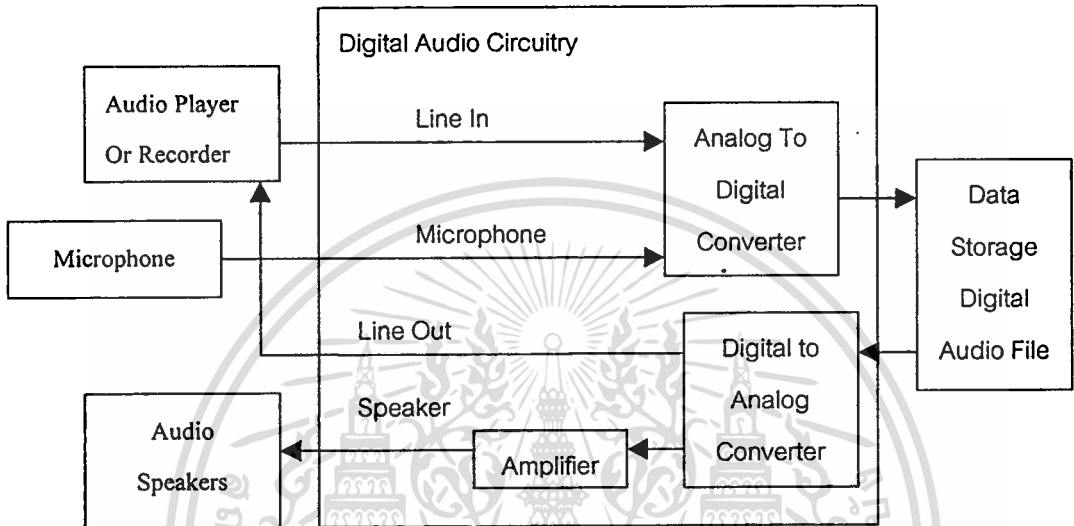
Frequency Sampling	Data Size	Channel	Size (1 Minute)
11.025 kHz	8-bit	Mono	650 KB
11.025 kHz	8-bit	Stereo	1.3 MB
22.05 kHz	8-bit	Mono	2.6 MB
22.05 kHz	16-bit	Mono	2.5 MB
22.05 kHz	8-bit	Stereo	2.6 MB
22.05 kHz	16-bit	Stereo	5.25 MB
44.1 kHz	8-bit	Mono	2.6 MB
44.1 kHz	16-bit	Mono	5.25 MB
44.1 kHz	8-bit	Stereo	5.25 MB
44.1 kHz	16-bit	Stereo	10.5 MB

ตารางที่ 3- 1 ขนาดข้อมูลเมื่อกำหนดค่าต่างกัน

### 3.4 ระบบเสียงดิจิทัล (Digital Audio System)

ระบบเสียงดิจิทัลสำหรับมัลติมีเดียคอมพิวเตอร์ อยู่ภายใต้วงจรพิเศษ (Circuitry) ที่ทำหน้าที่ในการติดต่อระหว่างส่วนประกอบต่างๆ ของแหล่งข้อมูลเสียงภายนอกไป เช่น ไมโครโฟน, การค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เครื่องบันทึกเสียง และลำโพง เป็นต้น ซึ่งวงจรสำหรับระบบเสียงดิจิทัลโดยส่วนใหญ่ก็เป็นฮาร์ดแวร์ที่เพิ่มเข้าไป (Circuit Card) หรือ รวมเป็นส่วนหนึ่งของระบบคอมพิวเตอร์ ดังแสดงในภาพที่ 3-3 ซึ่งวงจรดังกล่าว ทำหน้าที่ ดังนี้ คือ



ภาพที่ 3-3 ฮาร์ดแวร์ในระบบเสียงดิจิทัลในส่วนของการ Input, Output และ Storage

- แปลง (Converting) สัญญาณเสียงจากไมโครโฟน หรือ แหล่งที่มาของเสียงอื่น ๆ ไปเป็นสัญญาณดิจิทัลผ่านองค์ประกอบเฉพาะที่ถูกรเรียกว่า Analog To Digital Converter
- ส่งข้อมูล (Transferring) ข้อมูลดิจิทัลไปยังสื่อบันทึกข้อมูลของคอมพิวเตอร์
- แปลง (Converting) ข้อมูลดิจิทัลจากสื่อบันทึกข้อมูลไปเป็นสัญญาณเสียงแบบอนาลอกผ่าน Digital To Analog Converter และหากจำเป็นก็จะทำการขยายสัญญาณ (Amplify) ออกสู่ลำโพง

3.4.1 ซอฟต์แวร์ที่สนับสนุนข้อมูลเสียงดิจิทัล วงจรของสัญญาณดิจิทัลถูกบริหารจัดการโดยซอฟต์แวร์ ซึ่งสามารถทำหน้าที่เพื่อ

- Play Back การเล่นเสียงที่ทำการบันทึกไว้ โดยแปลงข้อมูลเสียง (Audio Data) ไปเป็นเสียง (Sound)
- Record การบันทึกสัญญาณเสียงจากต้นกำเนิดเสียงที่เป็นสัญญาณอนาลอก

เอกสารนี้เป็นเอกสาร Stop การหยุดการเล่นเสียง เพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- Fast Forward เป็นการเคลื่อนไปทางจุดสิ้นสุดของชุดข้อมูล (Data Stream)
- Reverse การเล่นแบบย้อนจากหลังไปหน้า
- Rewind การย้อนกลับไปยังจุดเริ่มต้นของชุดข้อมูล

ซึ่งพบว่า หน้าที่หลักของซอฟต์แวร์ดังกล่าวข้างต้น จะคล้ายกับการควบคุมที่พบในเครื่องเล่นเทปโดยทั่วไป

ซอฟต์แวร์เกี่ยวกับเสียงสำหรับมัลติมีเดียคอมพิวเตอร์ เริ่มขึ้นในศตวรรษที่ 1980 ซึ่งระบบเสียงดิจิทัลเป็นซอฟต์แวร์โปรแกรมที่ติดต่อกับฮาร์ดแวร์โดยตรง ซึ่งโปรแกรมทุกตัวต้องสามารถติดต่อกับฮาร์ดแวร์ได้ แต่ต่อมาเมื่อมีการทำงานภายใต้ระบบปฏิบัติการวินโดวส์ และ แมคอินทอช การทำงานเกี่ยวกับเสียงของโปรแกรมต่าง ๆ เริ่มมีประสิทธิภาพมากขึ้นเนื่องจาก

- Software Module หรือที่รู้จักกันโดยทั่วไปว่า Driver ซึ่งถูกโหลดเข้าสู่หน่วยความจำ และถูกบริหารจัดการโดยระบบปฏิบัติการ
- Software Command ผลิตรายณ์ที่เกี่ยวกับมัลติมีเดียทั้งหลาย สามารถใช้คำสั่งมาตรฐานไปยังระบบปฏิบัติการเพื่อใช้จัดการกับข้อมูลเสียง

ด้วยเหตุผลสองประการข้างต้น ส่งผลให้นักพัฒนาโปรแกรมสามารถที่จะพัฒนาซอฟต์แวร์เกี่ยวกับมัลติมีเดียได้อย่างสะดวก โดยเป็นอิสระจากฮาร์ดแวร์ กล่าวคือ ไม่ว่าจะฮาร์ดแวร์จะเป็นของผู้ค้ารายใด ก็สามารถใช้ได้โดยไม่ต้องจัดการกับฮาร์ดแวร์โดยตรง และนอกจากนั้น ข้อมูลเสียงที่ถูกบันทึกไว้ในแบบดิจิทัล ทำให้สามารถเข้าถึงข้อมูลได้แบบสุ่ม (Random Access) โดยอาศัยความสามารถของสื่อบันทึกข้อมูลของคอมพิวเตอร์ ทำให้สามารถกระโดดไปยังจุดใดก็ได้ ทำให้สามารถเข้าถึงข้อมูลได้อย่างรวดเร็ว ซึ่งต่างจากอุปกรณ์ที่บันทึกข้อมูลแบบอนุกรมที่ต้องเข้าถึงแบบลำดับ (Sequence)

3.4.2 การแก้ไขข้อมูลเสียงดิจิทัล (Editing Digital Audio) มักจะอยู่ในขั้นตอนการบันทึกเสียง และปรับเปลี่ยนเพิ่มข้อมูลเสียง ซึ่งซอฟต์แวร์ส่วนใหญ่นิยมใช้เทคนิค ดังต่อไปนี้ เช่น

3.4.2.1 Trimming เป็นการตัดส่วนขอบของจุดเริ่มต้นและจุดสุดท้ายของข้อมูล

3.4.2.2 Volume Adjusting เป็นการปรับแต่งระดับความดังของเสียง

3.4.2.3 Format Conversion เปลี่ยนรูปแบบของเพิ่มข้อมูล ในกรณีที่ย้ายจากเครื่องคอมพิวเตอร์ระบบหนึ่งไปยังอีกระบบหนึ่ง หรือรูปแบบของข้อมูลมีการเปลี่ยนแปลง

**3.4.2.4 Resampling หรือ DownSampling** เป็นการเปลี่ยนโดยลดค่าความถี่หรือจำนวนของบิตที่ใช้สำหรับการบันทึก เช่น อาจจะลดจาก 44 KHz, 16 bit, Stereo เหลือ 22KHz , 8 bit, mono เพื่อลดขนาดของข้อมูลลง ซึ่งจะส่งผลต่อคุณภาพของเสียงด้วย

**3.4.2.5 Reversing Sounds** เป็นการกลับข้อมูล เมื่อแสดงก็จะแสดงย้อนจากหลังไปหน้า

**3.4.2.6 Time Stretching** เป็นการทำให้ความเร็วในการเล่นเสียงเร็วขึ้น หรือลดลง โดยทำการลดหรือเพิ่มข้อมูลเข้าไป

### 3.5 แบบข้อมูลเพิ่มข้อมูลเสียง (Audio File Format)

ข้อมูลเสียงดิจิทัลมีความหลากหลายขึ้นอยู่กับแพลตฟอร์ม (Platform) ซึ่งสามารถแบ่งประเภทของเพิ่มข้อมูลเสียงดิจิทัลออกเป็น 2 กลุ่มใหญ่ ได้แก่

**3.5.1 Audio File** เสียงที่ถูกบันทึกเข้ามาในระบบคอมพิวเตอร์เป็นรูปแบบดิจิทัล ซึ่งสามารถปรับให้คุณภาพของเสียงดีขึ้น เพื่อที่จะ Reproduce อีกครั้ง ดังนั้น ข้อมูลรูปแบบนี้สามารถที่จะบีบอัด (Compress) เพื่อลดพื้นที่ในการจัดเก็บข้อมูล หรือ สามารถเปลี่ยนแปลงไปตามระบบปฏิบัติการของคอมพิวเตอร์ที่ใช้ ซึ่งระบบปฏิบัติการและแพลตฟอร์มที่ได้รับการยอมรับในศตวรรษ 1980 ได้แก่

**3.5.1.1 Apple** ซึ่งใช้รูปแบบ Audio Interchange File Format (AIFF) ซึ่งประกอบด้วย Header ที่เก็บข้อมูลเกี่ยวกับ ความถี่ในการแซมปลิง (Sampling Frequency) ขนาดของข้อมูล (Data Size) จำนวนแชนแนล (Channel) ขนาดของไฟล์ และข้อมูลเสียง

**3.5.1.2 Microsoft** รูปแบบของเพิ่มข้อมูลเสียงในลักษณะที่ใช้เหมือนกับคอมพิวเตอร์ที่ใช้ อินเทลโดยทั่วไป ซึ่งเป็น .WAV ซึ่งเป็นลักษณะที่เป็น Microsoft Resource Interchange File Format (RIFF) โดยจะประกอบด้วยกลุ่มข้อมูล (Chunks) ที่รวมทั้งประเภทของข้อมูล (File Type), อัตราการแซมปลิง (Audio Sampling Frequency) ขนาดข้อมูล (Data size) และจำนวนแชนแนล (Channel) และ ข้อมูลเสียง

**3.5.1.3 CD-Audio** มาตรฐาน Red Book Audio ที่ใช้สำหรับ CD-Audio ซึ่งถูกกำหนดรูปแบบข้อมูลที่เรียกว่า Linear Pulse Code Modulation ซึ่งโดยทั่วไปใช้สำหรับการบันทึกเสียงที่ 44.1 KHz, 16 bits , Stereo โดยมีความยาวประมาณ 50-60 นาที

**3.5.2 MIDI Files (Musical Instrument Digital Interface)** คือ รูปแบบไฟล์ที่เก็บบันทึกตัว

โน้ตเอาไว้ เมื่อต้องการเล่นเสียงเพลง คอมพิวเตอร์จะทำการอ่านรูปแบบของเครื่องดนตรี

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นับผูกมัดให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

พร้อมทั้งตัวโน้ต และเล่นออกมาเป็นเสียงดนตรีตามที่กำหนดในไฟล์ รูปแบบไฟล์แบบ MIDI นี้จะมีขนาดเล็กกว่าแบบอื่น ๆ คุณภาพของเสียงจะขึ้นอยู่กับ Sound Card ว่ามี Wavetable หรือไม่ ถ้ามี คอมพิวเตอร์จะเล่นเสียงผ่าน Wavetable ของ Sound Card ซึ่งจะเก็บเสียงดนตรี นั้น ๆ ไว้ ทำให้คุณภาพเสียงเหมือนเล่นจากเครื่องดนตรีจริง แต่หากไม่มี คอมพิวเตอร์จะสังเคราะห์เสียงเหล่านั้นขึ้นมา ซึ่งคุณภาพจะไม่ได้เท่าที่ควร

### 3.6 คุณภาพของเสียง (Audio Quality)

คุณภาพของข้อมูลเสียงดิจิทัล ขึ้นอยู่กับปัจจัยดังต่อไปนี้

- 3.6.1 คุณภาพของแหล่งกำเนิดเสียง ในการบันทึกเสียง คุณภาพของเสียงจากแหล่งกำเนิดเสียงเป็นสิ่งสำคัญยิ่ง หากเสียงเดิมไม่ราบเรียบ แน่นอนว่าคุณภาพของเสียงที่ได้ก็ลดลงด้วย โดยเฉพาะอย่างยิ่งการบันทึกเสียงสด ก็จะมีคุณภาพสูงขึ้น เนื่องจากมีเสียงรบกวน และ Electron Static ซึ่งมีความยุ่งยากลำบากในการที่จะกำจัดออกไปในขณะที่บันทึกข้อมูลแบบ Real Time
- 3.6.2 คุณภาพของอุปกรณ์ที่ใช้ในการบันทึกเสียงและอุปกรณ์อื่นที่เกี่ยวข้อง
- 3.6.3 คุณลักษณะของข้อมูลที่ทำกรบันทึก เช่น อัตราความถี่ในการแซมปลิง, ขนาดข้อมูล จำนวนแชนแนล เป็นต้น

### 3.7 วิธีการวัดระดับเสียงตามแกนเวลา

สัญญาณเสียงพูดเป็นสัญญาณที่เปลี่ยนแปลงไปตามเวลา โดยเกิดในลักษณะแบบสุ่ม (Random) แต่ก็ขึ้นอยู่กับ การควบคุมเสียงของผู้พูดด้วย เพราะเสียงที่เปล่งออกมาในช่วงเวลาหนึ่ง จะขึ้นอยู่กับรูปร่างของท่อลำธารเสียง (Vocal tract) และลักษณะการสั่นของเส้นเสียง (Vocal Cord) สัญญาณที่เป็นเสียงพูดจึงเป็นคาบเวลาชั่วขณะ หมายความว่า สัญญาณเสียงพูดมีคาบเวลาคงที่ในระยะเวลาอันสั้น และมีการเปลี่ยนแปลงไปในระหว่างเวลานั้น ถ้าพูดซ้ำมาก ๆ เสียงที่พูด อาจมีการเปลี่ยนแปลงอยู่ในช่วง 200 ms ก็ได้ แต่ในการพูด โดยทั่วไปลักษณะการเปลี่ยนแปลงของเสียงพูดอยู่ในช่วงค่าเฉลี่ยประมาณ 80 ms (ปวิณา เตโช และ ปิยะวรรณ ปิยะพรหมดี 2541 : 7)

ในการวิเคราะห์เสียงพูดทั้งในแกนเวลา (Time Domain Analysis) กระทำกับเสียงที่เก็บไว้ โดยตรง) และในแกนความถี่ (Frequency Domain Analysis ผ่านการแปลงเป็นความถี่ก่อน) เพื่อหาตัวแทนพารามิเตอร์ในรูปที่เหมาะสมที่สุด สามารถนำไปใช้งานได้ และมีข่าวสารข้อมูลครบถ้วน การวิเคราะห์ข้อมูลดิจิทัลที่ได้จากการอ่านจากหน่วยความจำสามารถนำมาใช้เพื่อการวิเคราะห์เสียงตามแกนเวลา เป็นวิธีการวิเคราะห์คุณสมบัติของเสียงตามเวลาที่เปลี่ยนแปลงไป ซึ่ง

สามารถวัดได้เฉพาะในลักษณะที่วัดง่ายเท่านั้น ในขณะที่การวิเคราะห์ในโดเมนความถี่จะให้ค่าพารามิเตอร์ที่มีประสิทธิภาพมากกว่า แต่การสุ่มสัญญาณเสียงต้องมีความเที่ยงตรงสูง (ปวีณา เตโช และ ปิยะวรรณ ปิยะพรหมดี 2541 : 7)

ในเอกสารประกอบโครงงานฉบับนี้ จะกล่าวถึงเฉพาะการวิเคราะห์ข้อมูลเสียงตามแกนเวลา ซึ่งมีรายละเอียดและกระบวนการ ดังนี้ คือ

### 3.7.1 การหาค่าเฉลี่ยของพลังเสียง (Energy)

พลังเสียงเป็นการพิจารณาผลรวมของกำลังสองของสัญญาณเสียงโดยไม่ต้องทำการปรับค่า (Weighting) เพื่อวัดระดับความดัง ความเบาของเสียง ซึ่งสามารถคำนวณจากสมการที่ 3-1

$$E_{av} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N x^2(n)$$

สมการที่ 3-1 การหาค่าเฉลี่ยของพลังเสียง

โดยที่  $E_{av}$  : ค่าเฉลี่ยของพลังเสียง

$N$  : จำนวนข้อมูล

$X$  : สัญญาณเสียง

นอกจากสมการข้างต้น สามารถใช้วินโดว์ (Window) เพื่อวิเคราะห์สัญญาณเป็นช่วง ๆ หรือ เรียกว่า การวิเคราะห์เฟรม (Frame) ซึ่งช่วงเวลาของวินโดว์มีค่าไม่แน่นอน ในบางครั้งอาจจะใช้ถึง 100 ms แต่ในบางครั้งเมื่อนำมาวิเคราะห์สัญญาณเสียงที่เร็วมาก และไม่มีช่วงหยุดเลย อาจจะต้องใช้เวลาของวินโดว์ค่าถึง 5-10 ms (ปวีณา เตโช และ ปิยะวรรณ ปิยะพรหมดี 2541 : 7) ซึ่งสามารถวิเคราะห์หาพลังเสียง ในกรณีที่  $w(n)$  เป็นวินโดว์แบบสี่เหลี่ยม (Rectangular window) ที่มีความยาว  $N$  และมี Amplitude = 1 ได้ โดยใช้ สมการที่ 3-2

$$E_n = \sum_{m=-\infty}^{\infty} [s(m)w(n-m)]^2, \quad w(n) = 1, \quad 0 \leq n \leq N-1 \\ = 0, \text{ otherwise}$$

สมการที่ 3-2 การวิเคราะห์หาพลังเสียงโดยใช้วินโดว์

### 3.7.2 การคำนวณหาอัตรา Zero-Crossing

เป็นการวัดเกี่ยวกับความถี่ (Frequency) โดยพิจารณาจากจำนวนความถี่ของการเปลี่ยนเครื่องหมาย +,- ตามช่วงเวลาที่กำหนดในวินโดวส์ ดังสมการที่ 3-3

$$Z_n = \sum_{m=-\infty}^{\infty} [(\text{sign changes}) w(n - m)]$$

โดย  $w(n)$  เป็นฟังก์ชันวินโดวส์แบบสี่เหลี่ยม  
ของความยาว  $N$  และมี Amplitude = 1

#### สมการที่ 3-3 หาค่า Zero Crossing

จาก สมการที่ 3-3 ถ้าจำนวนของอัตรา Zero Crossing มีค่าสูง แสดงว่าสัญญาณเสียงมีความถี่สูง

### 3.7.3 การคำนวณหาค่า Pitch

เสียงของมนุษย์เป็นสัญญาณที่มีคุณลักษณะที่ไม่คงที่ (Nonstationary Signal) มีการเปลี่ยนแปลงอย่างช้า ๆ แต่อย่างไรก็ตาม เมื่อพิจารณาเฉพาะส่วนย่อยของสัญญาณเสียงแล้ว คือ ช่วงเวลาไม่เกิน 30 มิลลิวินาทีแล้ว สามารถอนุมานได้ว่า เสียงพูดเป็นสัญญาณที่มีคุณลักษณะคงที่ ดังนั้นสัญญาณเสียงจึงสามารถแบ่งเป็นส่วนย่อย เรียกว่า เฟรม (Frame) จากนั้นจึงทำการประมวลผลสัญญาณแต่ละเฟรม ซึ่งคุณลักษณะสำคัญอย่างหนึ่งของเสียง คือ พิตช์ (Pitch) ซึ่งเป็นความถี่พื้นฐานที่เกิดจากการสั่นของหลอดเสียง พิตช์จึงเป็นตัวกำหนดความสูงต่ำของเสียง ดังนั้น หากสัญญาณเสียงที่ถูกแปลงเป็นตัวเลข (Digitize) เป็นลำดับของข้อมูลเสียง  $x(m)$  โดยที่  $\{X(m)\} = \{x[1], x[2], x[3], \dots, x[m], \dots, x[K]\}$  จะสามารถหาพลังงานของสัญญาณได้จาก สมการที่ 3-4

$$E_1(0) = \sum_{m=0}^{N-1} x^2(m), \mu = 0, 1, \dots, L-1$$

สมการที่ 3-4 หาค่าพลังงานเสียง โดยการยกกำลังสอง

$$M_f(0) = \sum_{m=0}^{N-1} |x[m]|$$

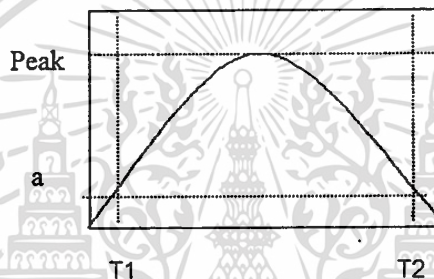
สมการที่ 3-5 หาค่าพลังเสียง โดยใช้ค่าสัมบูรณ์

โดยที่  $M_f(0)$  ค่าพลังงาน

$N$  ขนาดของเฟรม

$l$  ลำดับที่ของเฟรม

หลังจากนั้นจะกำหนดระดับพลังงานขีดเริ่มเปลี่ยน (Thersold)  $a$  เพื่อใช้ในการหาจุดเริ่มต้นและจุดท้ายของสัญญาณเสียง ดังแสดงใน



ภาพที่ 3-4 เฟรมเริ่มต้นที่(T1)และเฟรมสุดท้าย(T2)

โดยกำหนดให้  $a$  มีค่าเป็น 10% ของค่าของเฟรมข้อมูลที่มีพลังงานมากที่สุด โดยค่า 10% นี้ได้จากการทดลองที่ให้ผลในการตัดข้อมูลที่ไม่ต้องการออกไปได้ดีที่สุด ดังสมการ  $a = 0.1M_{\max}$  ซึ่งเป็นตัดเฟรมที่มีพลังงานต่ำกว่า 10% ของเฟรมที่มีพลังงานมากที่สุด แล้วคำนวณหาค่า  $T1$  และ  $T2$  ใช้เป็นเฟรมเริ่มต้นและเฟรมสุดท้ายของข้อมูลที่ใช้ในการคำนวณหาพิคซ์ ซึ่งทำได้หลายวิธี วิธีหนึ่งที่จะแสดงในเอกสารฉบับนี้ คือ การใช้ซอฟต์แวร์รีเรชั่น หรือ อัตสหสัมพันธ์ (AutoCorrelation) ดังแสดงในสมการที่ 3-6

$$\phi(k) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} x(m)x(m+k)$$

สมการที่ 3-6 คำนวณค่าอัตสหสัมพันธ์

โดยที่  $x(m)$  เป็นสัญญาณอินพุต ถ้า  $x(m)$  เป็นสัญญาณที่มีคาบเวลาคงที่เท่ากับ  $P$  จะได้ว่า

$$\phi(k) = \phi(k+p)$$

นอกจากนี้ ออโตคอร์รีเรชั่น ยังมีคุณสมบัติที่สำคัญ คือ

$$\phi(k) = \phi(-k)$$

และมีค่าสูงสุดเมื่อ  $K=0$  นั่นคือ

$$|\phi(k)| \leq |\phi(k+p)|$$

สำหรับสัญญาณที่มีคาบเวลา  $P$  ออโตคอร์รีเรชั่นจะมีค่าสูงสุดที่แซมเปิล  $0, P, 2P,$  ดังนั้น จึงสามารถคำนวณหาคาบเวลาของสัญญาณได้ โดยการค้นหาตำแหน่งแรกที่ทำให้ออโตคอร์รีเรชั่นมีค่าสูงสุด ในการประมวลผลสัญญาณเสียงนั้น ใช้ออโตคอร์รีเรชั่นสำหรับช่วงเวลาสั้น ๆ โดยให้คำนิยามไว้

$$R_n(k) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} [x(m)w(n-m)][k(m+k)w(n-m-k)]$$

โดยที่  $w(n)$  เป็นฟังก์ชันของวินโดวส์ (Windows) ซึ่งอาจจะเป็นแบบสามเหลี่ยม, สี่เหลี่ยม หรือแบบแฮมมิง ทำการคำนวณค่าของ  $R_n(k)$  ในช่วงเวลา  $k$  จากน้อยที่สุดเท่าที่เป็นไปได้ คือ ช่วงเวลาของพิตช์ของเสียงผู้หญิงซึ่งมีค่าเท่ากับ 3 มิลลิวินาที จนถึงค่าสูงที่สุดเท่าที่เป็นไปได้ คือ ช่วงคาบเวลาพิตช์ของเสียงผู้ชายซึ่งมีค่าเท่ากับ 20 มิลลิวินาที ถ้าใช้อัตราการแซมปลิง (Sampling Rate) 10 KHz ก็จะใช้  $k$  อยู่ในช่วง 30 ถึง 200 ถ้าเลือกให้  $w(n)$  มีความยาว  $N$  ตัวอย่าง โดยที่  $N$  จะต้องมีค่ามากกว่า  $k$  มากมาก ( $N \gg k$ ) ก็จะได้นิยามของออโตคอร์รีเรชั่นสำหรับช่วงเวลาสั้น ๆ ดังสมการ

$$R_n(k) = \sum_{m=0}^{N-1-k} [x(m)w(n-m)][k(m+k)w(n-k-m)]$$

สมการที่ 3-7 คำนวณค่าอัตโนมัติสหสัมพันธ์สำหรับช่วงเวลาสั้น

## บทที่ 4

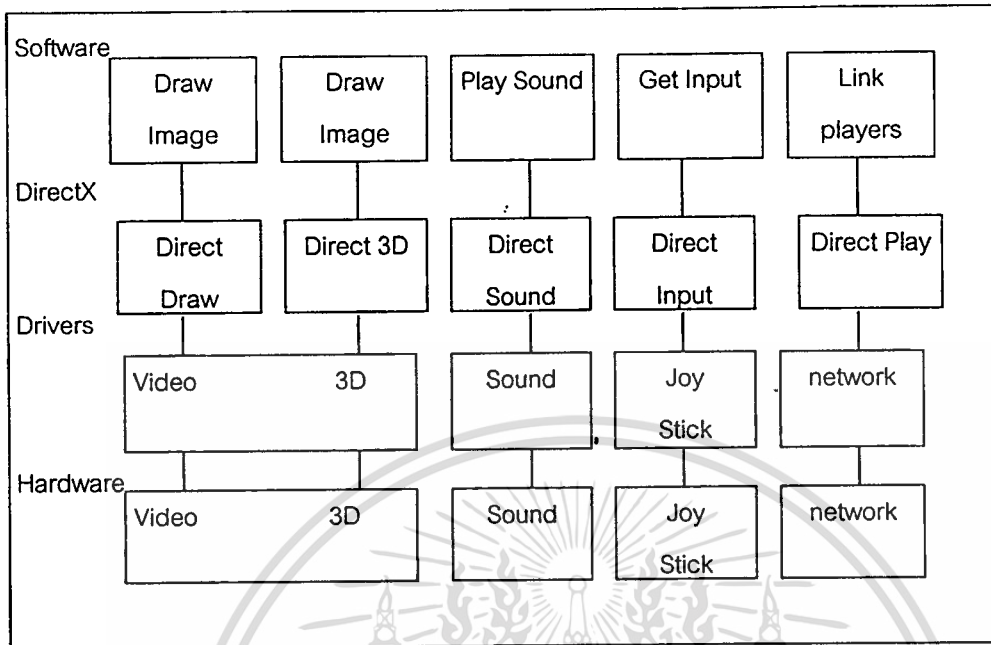
### DirectX

ไดเรกต์เอกซ์ (DirectX) เป็นคำย่อจาก Direct eXplanation ซึ่งเป็นกลุ่มของเทคโนโลยีที่ถูกพัฒนาขึ้นโดยบริษัทไมโครซอฟท์ เพื่อเป็นตัวกลางในการที่จะทำให้คอมพิวเตอร์ที่ทำงานบนพื้นฐานของระบบปฏิบัติการวินโดวส์ 95 ขึ้นไป ให้สามารถทำงานและแสดงผลเกี่ยวกับมัลติมีเดีย (Multimedia) เช่น ภาพกราฟฟิก, วิดีโอ, ภาพ 3 มิติ, ภาพเคลื่อนไหว ตลอดจนเสียงแบบรอบทิศทาง และเพื่อความสะดวกของผู้ใช้ ไมโครซอฟท์จึงได้รวมไดเรกต์เอกซ์ไปเป็นส่วนหนึ่งในชุดติดตั้งของระบบปฏิบัติการวินโดวส์ (Windows) 98 และ 2000

คำสั่งและส่วนประกอบต่าง ๆ ในไดเรกต์เอกซ์ ทำให้นักพัฒนาซอฟต์แวร์มั่นใจได้ว่าจะสามารถใช้ความสามารถของฮาร์ดแวร์ได้อย่างเต็มประสิทธิภาพ, ลดปัญหาการขึ้นต่อกันกับฮาร์ดแวร์ และสามารถทำงานบนเครื่องคอมพิวเตอร์ใดก็ได้ ที่มีระบบปฏิบัติการวินโดวส์ ซึ่งมีใช้อย่างแพร่หลาย ทำให้ผู้ใช้ซอฟต์แวร์สามารถมั่นใจได้ว่า ในอนาคต ซอฟต์แวร์เหล่านั้น ยังสามารถใช้ได้อย่างมีประสิทธิภาพที่สุดเท่าที่เทคโนโลยีจะเอื้อให้ได้

#### 4.1 หลักการทำงาน

ด้วยเทคโนโลยีของไดเรกต์เอกซ์ ซึ่งทำหน้าที่เป็นตัวกลางในสื่อสารแทนซอฟต์แวร์ โดยผ่านไดรฟ์เวอร์ (Driver) ที่ติดตั้งไว้ ดังแสดงในภาพที่ 4- 1 เพื่อเชื่อมโยงไปยังฮาร์ดแวร์อีกทีหนึ่ง เช่น การทำงานเกี่ยวกับเสียง ซอฟต์แวร์จะติดต่อกับส่วนของ DirectSound ซึ่งทำหน้าที่ในการติดต่อกับไดรฟ์เวอร์ของการ์ดเสียง ซึ่งไดรฟ์เวอร์ของฮาร์ดแวร์แต่ละประเภท บริษัทผู้ผลิตฮาร์ดแวร์ได้สร้างโปรแกรมในการควบคุมมาพร้อมแล้ว จึงทำให้ผู้พัฒนาซอฟต์แวร์ไม่ต้องเขียนโปรแกรมติดต่อกับฮาร์ดแวร์โดยตรง เท่ากับเป็นการเปิดโอกาสให้นักพัฒนาที่ไม่มีความรู้เกี่ยวกับการเขียนโปรแกรมเพื่อการติดต่อกับฮาร์ดแวร์มากก็สามารถพัฒนาซอฟต์แวร์ได้ อีกทั้งยังช่วยขจัดปัญหาการขึ้นต่อกันระหว่างซอฟต์แวร์กับฮาร์ดแวร์ เช่น กรณีการติดต่อกับฮาร์ดแวร์โดยไม่ผ่านไดเรกต์เอกซ์ ถ้ามีการเปลี่ยนแปลงไดรฟ์เวอร์ของฮาร์ดแวร์เพียงบางส่วน ผู้พัฒนาซอฟต์แวร์จำเป็นต้องปรับเปลี่ยนซอฟต์แวร์ควบคู่กันไป แต่ด้วยเทคโนโลยีของไดเรกต์เอกซ์ จึงอำนวยความสะดวกและเสริมประสิทธิภาพในการทำงานเกี่ยวกับฮาร์ดแวร์มากขึ้น ทำให้ผู้พัฒนาซอฟต์แวร์สามารถที่จะสร้างสรรค์ซอฟต์แวร์ได้อย่างสะดวกและมีประสิทธิภาพ



ภาพที่ 4-1 สถาปัตยกรรมของ DirectX

## 4.2 องค์ประกอบ

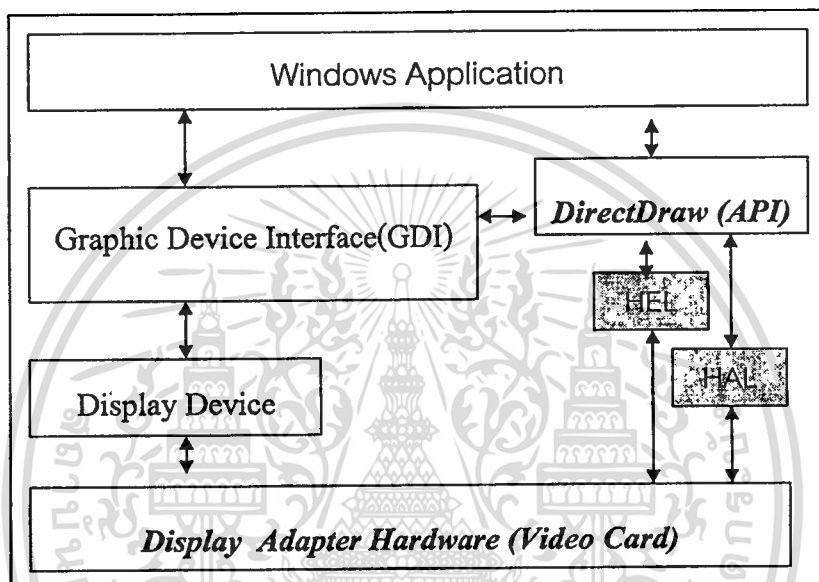
ไคเรทท์เอกซ์มีการพัฒนาอย่างต่อเนื่อง จนปัจจุบันเป็นเวอร์ชัน 7 หรือ DirectX 7 ประกอบด้วยส่วนต่างๆ ดังนี้ คือ

### 4.2.1 ไคเรทท์ดรอว์ (DirectDraw)

เป็นส่วนประกอบหลักอย่างแรกของไคเรทท์เอกซ์มีหน้าที่ในการจัดการกับการแสดงผลทางจอภาพ แต่ไคเรทท์ดรอว์ ไม่ใช่ API (Application Programming Interfaces) ระดับสูงสำหรับกราฟฟิกอย่างการลากเส้น เขียนรูปสี่เหลี่ยม แต่เป็น API ระดับต่ำ ทำให้ซอฟต์แวร์ทางด้านกราฟฟิกสามารถติดต่อกับหน่วยความจำของจอภาพโดยผ่านโมเดลของหน่วยความจำที่เรียกว่า Surface ซึ่งจะมองหน่วยความจำเป็นพื้นเดียวกัน ทำให้สามารถจัดการได้ง่าย นอกจากนั้นยังสามารถเข้าถึงความสามารถเฉพาะของการ์ดแต่ละรุ่นได้ โดยใช้ความสามารถของสถาปัตยกรรมที่เรียกว่า HAL/HEL จึงทำให้แอปพลิเคชันที่ต้องการใช้ความเร็วด้านกราฟฟิกสูงสามารถทำงานได้ดี แต่เดิมการติดต่อกับจอภาพต้องติดต่อผ่าน GDI (Graphic Device Interface) ของวินโดวส์ ซึ่งทำงานได้ช้า เพราะไม่ได้เน้นด้านความเร็วแต่เน้นเสถียรภาพมากกว่า เนื่องจากต้องใช้ร่วมกันหลายแอปพลิเคชัน ดังนั้นแอปพลิเคชันที่ต้องการใช้ความเร็วด้านกราฟฟิกสูง จึงต้องติดต่อผ่านไคเรทท์ดรอว์ เนื่องจาก 1) ช่วยจัดการกับระบบหน่วยความจำโดยตรงไม่ต้องผ่านระบบปฏิบัติการวินโดวส์ 2) จัดการกับระบบการแสดงผล

ผลอย่างอัตโนมัติ โดยไม่ต้องเขียนโปรแกรมเพื่อจัดการกับไครฟ์เวอร์ให้กับฮาร์ดแวร์โดยตรง  
 3) สามารถใช้งานร่วมกับ GDI ของวินโดวส์ได้อย่างมีประสิทธิภาพ 4) มีฟังก์ชันและเมธอดต่าง ๆ ที่ช่วยในการสร้างโปรแกรม 2 มิติ

#### 4.2.1.1 สถาปัตยกรรมของไดเรกต์ดรอว์



ภาพที่ 4-2 สถาปัตยกรรมของไดเรกต์ดรอว์

จากภาพที่ 4-2 รายละเอียดของส่วนประกอบต่าง ๆ ได้แก่

- HAL (Hardware Abstract Layer) เป็นอินเตอร์เฟสเฉพาะของฮาร์ดแวร์ในแต่ละผู้ผลิต แต่ส่วนใหญ่เป็นฟังก์ชันมาตรฐานที่จะต้องมียู่แล้วในการ์ดแสดงผลทั่วไป ซึ่งเป็นหน้าที่ของบริษัทผู้ผลิต ซึ่งต้องมีไครฟ์เวอร์สนับสนุน อาจจะเป็น 16 บิต หรือ 32 บิต บนวินโดวส์ 95 ยกเว้นวินโดวส์ NT ใช้กับ 32 บิตเท่านั้น ซึ่ง HAL อาจจะเป็นไครฟ์เวอร์หรือ DLL (Dynamic Link Library) ซึ่งฟังก์ชันกราฟฟิกของ HAL จะต้องเป็นความสามารถโดยตรงของชิพของ การ์ดแสดงผล ถ้าไม่มีฟังก์ชันนั้น ๆ จะมีการรายงานผลให้กับไดเรกต์ดรอว์
- HEL (Hardware Emulation Layer) เนื่องจากการ์ดบางรุ่นไม่มีฟังก์ชันการทำงานทุกอย่างตามความต้องการของแอปพลิเคชันได้ จึงต้องมีการจำลองการทำงานของฟังก์ชันนั้นด้วยซอฟต์แวร์ โดยการเติมฟังก์ชันที่ขาดไป เพื่อสนับสนุนให้ฟังก์ชันหลัก ๆ ของกราฟฟิกทั้งหมดที่ใช้กันอยู่ แต่ก่อนที่จะมีการจำลองการทำงาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ต้องมีกระบวนการในการตรวจสอบว่าการ์ดแสดงผลนี้สนับสนุนฟังก์ชันอะไรบ้าง ถ้าหากไม่มีจึงจำลองการทำงาน ซึ่งต้องใช้หน่วยประมวลผลหลัก และหน่วยความจำ ของระบบ ซึ่งทำให้ประสิทธิภาพในการทำงานลดลง และไม่เร็วเท่าการประมวลผล บนชิพและหน่วยความจำของการ์ด

- **GDI (Graphic Device Interface)** เป็นไลบรารีของฟังก์ชันและโครงสร้างข้อมูลของเกี่ยวกับอุปกรณ์ในการแสดงผลแบบกราฟฟิก เช่น จอภาพ, เครื่องพิมพ์ พล็อตเตอร์ ฯลฯ ซึ่งระบบปฏิบัติการวินโดวส์จะเป็นตัวจัดการระหว่างผู้พัฒนา กับ ฮาร์ดแวร์

จึงแสดงให้เห็นว่า การพัฒนาแอปพลิเคชันเกี่ยวกับการแสดงผลทางจอภาพ สามารถทำได้สองวิธี คือ ติดต่อผ่าน GDI หรือ ไดรেকต์ดรอว์ ซึ่งแอปพลิเคชัน โดยทั่วไปจะใช้ GDI ในทุกคำสั่งที่มีการวาดหน้าจอ แต่สำหรับแอปพลิเคชันที่เป็น มัลติมีเดียและเกมต่าง ๆ ไม่ใช้ GDI แต่จะผ่าน HEL หรือ HAL เพราะต้องการ Frame Rate สูง แต่ GDI ไม่สามารถสนับสนุน Page Flipping ซึ่งเป็นการเขียน หน้าจอใน Background Page แล้วค่อย ๆ Flip มาข้างหน้า ซึ่งการเรียกใช้ผ่านไดเรกต์ดรอว์ นอกจากจะทำให้ความเร็วด้านกราฟฟิกเทียบเท่ากับความเร็วของแอปพลิเคชันบนคอสแล้ว ผู้พัฒนาไม่จำเป็นต้องเขียน โปรแกรมเจาะจงกับฮาร์ดแวร์เหมือน คอส และการพัฒนาแอปพลิเคชันบนวินโดวส์สามารถทำได้รวดเร็ว และมีประสิทธิภาพ

#### 4.2.1.2 ออบเจกต์ของไดเรกต์ดรอว์

4.2.1.2.1 **DirectDraw Objects** มีหน้าที่หลักในการจัดการกับระบบการแสดงผล และใช้ในการติดต่อกับส่วนอื่น ๆ ในลำดับต่อไป

4.2.1.2.2 **DirectDrawSurface Objects** ใช้ในการจัดการกับรูปภาพที่จะทำการแสดงที่จอภาพ โดยจะมีฟังก์ชันและเมธอดต่าง ๆ สนับสนุน

4.2.1.2.3 **DirectDrawPalatte Objects** จะช่วยในการจัดการกับ Palette เพื่อที่จะใช้ในการแสดงโหมดสีของรูปภาพ ในการแสดงผลที่จอภาพ

4.2.1.2.4 **DirectDrawClipper Objects** ช่วยในการป้องกันไม่ให้รูปที่แสดงนั้นออกจากขอบเขตที่กำหนดไว้ให้ ซึ่งจะใช้ในการสร้างโปรแกรมกราฟฟิกแบบโหมควินโดวส์

#### 4.2.1.2.5 DirectDrawVideoPort Objects ซึ่งอยู่ในบางระบบ และยอมให้เข้าถึง Frame Buffer โดยไม่ต้องเข้าถึง CPU หรือ PCI Bus

### 4.2.2 DirectSound

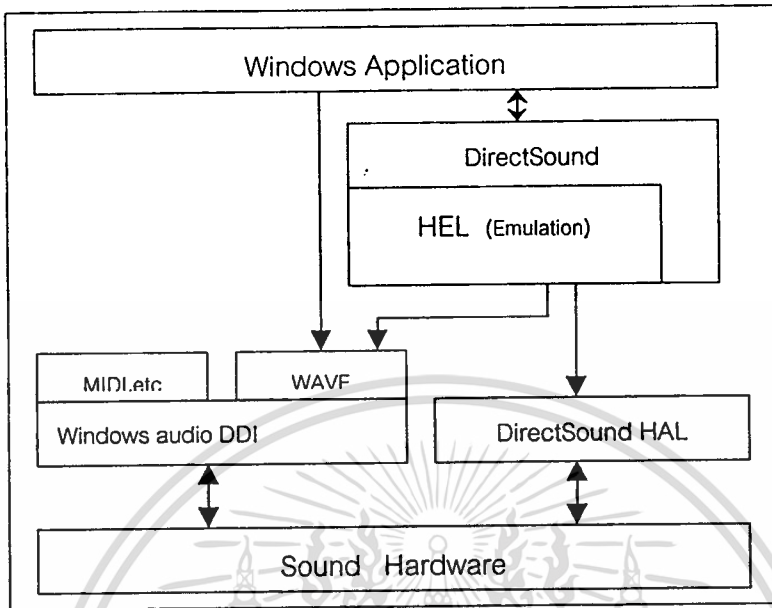
ทำหน้าที่เป็นตัวกลางในการติดต่อระหว่างแอปพลิเคชันกับฮาร์ดแวร์ที่เกี่ยวข้องกับเสียง โดยผ่านไดรฟ์เวอร์ที่ผู้ผลิตฮาร์ดแวร์ได้สร้างโปรแกรมเพื่อควบคุมมาพร้อมแล้ว ทำให้ไดเรกต์ซาวด์สามารถติดต่อกับฮาร์ดแวร์ได้สะดวก แม้ว่าผู้พัฒนาแอปพลิเคชันมีความรู้เกี่ยวกับฮาร์ดแวร์เสียงไม่มากนัก รวมไปถึงในกรณีที่ฮาร์ดแวร์บางรุ่นไม่สามารถสนับสนุนการทำงานของแอปพลิเคชัน ไดเรกต์ซาวด์ยังสามารถจำลองฟังก์ชันการทำงานเหล่านั้นขึ้นมาได้ โดยทำงานร่วมกับระบบปฏิบัติการวินโดวส์ที่เกี่ยวข้องกับมัลติมีเดีย และด้วยเทคโนโลยีในปัจจุบันไดเรกต์ซาวด์ลดความล่าช้าในการผสมเสียงลง ทำให้สามารถเร่งการทำงานของฮาร์ดแวร์ให้เร็วขึ้น นอกจากนี้ยังทำให้การทำงานบางอย่างสะดวกยิ่งขึ้น เช่น การค้นหาสมรรถนะของฮาร์ดแวร์ การกำหนดคุณสมบัติที่เหมาะสมของฮาร์ดแวร์ในกรณีที่มีการปรับเปลี่ยนฮาร์ดแวร์บางอย่าง โดยที่ไดเรกต์ซาวด์ค้นพบสมรรถนะที่เปลี่ยนแปลงโดยอัตโนมัติ และพิจารณาทางเลือกที่ดีที่สุดเพื่อการกำหนดองค์ประกอบที่เหมาะสมกับฮาร์ดแวร์และแอปพลิเคชัน โดยที่ผู้พัฒนาไม่ต้องโปรแกรมเอง

#### 4.2.2.1 สถาปัตยกรรมและหลักการทำงานของไดเรกต์ซาวด์

การทำงานของไดเรกต์ซาวด์ ประกอบด้วย COM (Component Object Model) Interfaces หลายส่วนในการทำงานร่วมกัน เช่น การบันทึกเสียงข้อมูลผ่านไมโครโฟนเข้าสู่หน่วยความจำ, การเล่น, การจัดการกับหน่วยความจำของเสียง เป็นต้น ซึ่งในเอกสารส่วนนี้จะอธิบายถึงองค์ประกอบและกระบวนการทำงานของไดเรกต์ซาวด์ ดังแสดงใน

ภาพที่ 4-3 ซึ่งสามารถอธิบายรายละเอียด ดังนี้ คือ

- HAL (Hardware Abstraction Layer) ทำหน้าที่ในการติดต่อกับไดรฟ์เวอร์ของฮาร์ดแวร์โดยตรง รายงานสมรรถนะของฮาร์ดแวร์ที่มีอยู่ในระบบ และทำการประมวลผลการร้องขอที่ได้รับจากออบเจกต์ของไดเรกต์ซาวด์ ซึ่งหากไม่สามารถประมวลผลตามคำสั่งได้ ก็จะส่งค่าความผิดพลาดกลับไปยังออบเจกต์ที่ร้องขอมา
- HEL (Hardware Emulation Layer) ทำหน้าที่ในการจำลองฟังก์ชันที่ได้รับการรายงานจากการประมวลผลของ HAL เมื่อฮาร์ดแวร์ของระบบนั้นไม่สนับสนุน โดยให้ความสามารถร่วมกับ Windows Audio DDI



ภาพที่ 4-3 สถาปัตยกรรมของ DirectSound

#### 4.2.2.2 วิธีการติดต่อระหว่างแอปพลิเคชันกับฮาร์ดแวร์

เมื่อแอปพลิเคชันต้องการติดต่อกับฮาร์ดแวร์ของเสียง สามารถติดต่อได้ 2 ลักษณะ คือ ติดต่อกับอินเตอร์เฟซของไดเรกต์ซาวด์ และ ติดต่อกับไดรว์เวอร์เกี่ยวกับเสียงของวินโดวส์ ดังแสดงใน

ภาพที่ 4-3 ซึ่งสามารถอธิบายกระบวนการได้ดังนี้ คือ

— ติดต่อกับอินเตอร์เฟซของไดเรกต์ซาวด์ แอปพลิเคชันติดต่อกับออบเจกต์ของไดเรกต์ซาวด์ผ่าน HAL ซึ่งในกรณีปกติจะทำการประมวลผลโดยติดต่อกับฮาร์ดแวร์ แล้วส่งค่าคืนกลับไปยัง ออบเจกต์ แต่ในกรณีที่ฮาร์ดแวร์ไม่สนับสนุนการทำงานบางอย่างที่แอปพลิเคชันร้องขอมา HAL จะรายงานผลความผิดพลาดกลับไปยังไดเรกต์ซาวด์ และ ไดเรกต์ซาวด์จะจำลองฟังก์ชันการทำงานโดยร่วมมือกับไดรว์เวอร์เกี่ยวกับเสียงของวินโดวส์ (Windows audio DDI) แล้วจึงส่งผลการทำงานคืนกลับไปยังไดเรกต์ซาวด์ ซึ่งกระบวนการดังกล่าวนี้ จะทำให้การทำงานใช้เวลาเพิ่มมากขึ้นกว่าการติดต่อโดยการผ่าน HAL

— การติดต่อกับไดรว์เวอร์เกี่ยวกับเสียงของวินโดวส์ (Windows audio DDI) โดยแอปพลิเคชันจะทำการติดต่อกับฮาร์ดแวร์โดยผ่านระบบปฏิบัติการวินโดวส์ซึ่งมีฟังก์ชันการทำงานเกี่ยวกับ Audio โดยผู้พัฒนาต้องทำการกำหนด API ต่าง ๆ ที่ต้องใช้เอง

และต้องมีความรู้เกี่ยวกับโครงสร้างของแฟ้มข้อมูลเสียง, การจัดเก็บข้อมูลเสียงในหน่วยความจำ ตลอดจนโครงสร้างของแฟ้มข้อมูลเสียง เป็นต้น ซึ่งจะพบว่ามีความยุ่งยากและไม่สะดวกสำหรับผู้พัฒนาแอปพลิเคชันที่มีความรู้เกี่ยวกับฮาร์ดแวร์ไม่มากนักแต่วิธีการนี้เหมาะสำหรับผู้ที่มีความรู้ความเข้าใจในการจัดการกับหน่วยความจำ, ข้อมูลเสียง และฮาร์ดแวร์ เป็นต้น เนื่องจากวิธีการนี้สามารถเข้าถึงฮาร์ดแวร์ได้โดยตรงจึงทำให้ผู้พัฒนาสามารถจัดการกับฮาร์ดแวร์ได้ตรงความต้องการเป็นอย่างมาก

จากที่กล่าวมา พบว่าการทำงานของทั้ง ไดรเวอร์ชาวด และฟังก์ชันต่าง ๆ ของมาตรฐานวินโดวส์ที่เกี่ยวข้องกับข้อมูลเกี่ยวกับเสียง ต่างก็จัดเตรียมเส้นทางไปยังฮาร์ดแวร์ ซึ่ง ณ เวลาหนึ่งจะมีเพียงช่องทางเดียวเท่านั้น ที่สามารถเข้าถึงฮาร์ดแวร์ได้ เช่น หากวินโดวส์ของทรัพยากรนั้นได้แล้ว ไดรเวอร์ชาวด ก็ไม่สามารถเข้าถึงอุปกรณ์ตัวนั้นได้ และในทางกลับกัน ถ้าหากไดรเวอร์ชาวดของทรัพยากรนั้นได้แล้ว วินโดวส์ก็ไม่สามารถเข้าถึงทรัพยากรตัวเดียวกันได้ ตัวอย่างเช่น แอปพลิเคชันหนึ่งเข้าถึงฮาร์ดแวร์ผ่านไดรเวอร์ชาวด และขณะเดียวกันอีกแอปพลิเคชันหนึ่งที่ทำงานเกี่ยวกับวีดีโอ โดยเรียกใช้ฟังก์ชันในแบบของ Waveform Audio เพื่อแสดงแฟ้มข้อมูลประเภท AVI (Audio Visual Interleaved) จะทำให้เสียงของไฟล์ AVI ไม่ดังพอที่จะได้ยิน และในทางกลับกัน ถ้าหากกำลังแสดงไฟล์ AVI และพร้อมกันนั้นก็พยายามที่จะสร้างออบเจกต์ของ ไดรเวอร์ชาวดด้วยก็ไม่สามารถทำได้ โดยไดรเวอร์ชาวดจะส่งค่าความผิดพลาดออกมา แต่ในปัจจุบันแอปพลิเคชันที่ทำการแสดงไฟล์ AVI สามารถรีลีส (Release) ออบเจกต์ของไดรเวอร์ชาวดได้ก่อนที่จะทำการแสดงไฟล์ AVI และเมื่อการแสดงผลไฟล์ AVI จบ ก็สามารถสร้างออบเจกต์ของไดรเวอร์ชาวดได้ใหม่อีก

#### 4.2.2.3 การจัดการหน่วยความจำของไดรเวอร์ชาวด

ในการพัฒนาแอปพลิเคชันโดยใช้ไดรเวอร์ชาวด จะเกี่ยวข้องกับหน่วยความจำ 2 ลักษณะ ได้แก่

- หน่วยความจำเสียงหลัก (Primary Sound Buffer) หน่วยความจำที่ใช้สำหรับการผสมเสียงจาก หน่วยความจำเสียงสำรอง เก็บไว้เพื่อแสดงผลทางอุปกรณ์เอาต์พุตโดยไดรเวอร์ชาวด จะเป็นผู้สร้างและจัดการโดยอัตโนมัติ ซึ่งตามปกติแล้วผู้ใช้ไม่ต้องจัดการกับหน่วยความจำส่วนนี้เองทั้งหมด แต่มีไดรเวอร์ชาวดเป็นตัวจัดการอยู่เบื้องหลัง แต่หากแอปพลิเคชันเป็นผู้ดำเนินการในการผสมเสียงเองไดรเวอร์ชาวดจะยอมให้แอปพลิเคชันเขียนข้อมูลลงหน่วยความจำส่วนนี้

ได้โดยตรง แต่ก็ส่งผลให้แอปพลิเคชันไม่สามารถใช้หน่วยความจำเสียงสำรองได้

— หน่วยความจำเสียงสำรอง (Secondary Sound Buffer) หน่วยความจำในส่วนที่ผู้พัฒนาแอปพลิเคชันสร้างและจัดการเอง เพื่อการเก็บข้อมูลเสียงของแต่ละเสียง ซึ่งสามารถสร้างได้มากกว่าหนึ่งชุดและถูกจองเพื่อไว้ใช้งานตลอดเวลาการทำงาน อาจจะถูกยกเลิกไปเมื่อไม่ได้ใช้ ซึ่งเสียงที่พักอยู่อาจจะมีเพียงเสียงเดียวหรือ ถ้าข้อมูลเสียงมีขนาดใหญ่ก็จะต้องมีการเขียนข้อมูลใหม่ทับข้อมูลเดิมเพื่อจะได้เล่นเสียงในส่วนอื่นต่อไปได้ ซึ่งหน่วยความจำเสียงที่ผู้พัฒนาแอปพลิเคชันสร้างขึ้น สามารถแบ่งออกเป็น 2 ประเภท ดังนี้ คือ Static Sound Data สำหรับเก็บข้อมูลเสียงที่เสร็จสมบูรณ์แล้ว เป็นหน่วยความจำที่ใช้งานได้สะดวก เนื่องจากข้อมูลเสียงบันทึกลงบัฟเฟอร์ทั้งหมดในครั้งเดียว และ Streaming Sound Data ใช้หน่วยความจำหลักของระบบ สามารถเก็บข้อมูลเสียงได้เพียงบางส่วน เช่น เก็บข้อมูลเสียงได้ 3 วินาทีจากข้อมูลเสียงทั้งหมด 15 วินาที ดังนั้นต้องเขียนข้อมูลใหม่บนบัฟเฟอร์เป็นระยะ เมื่อต้องการเล่นเสียงที่ยังไม่ได้อยู่ในบัฟเฟอร์ หากฮาร์ดแวร์เสียงมีหน่วยความจำอยู่แล้ว ไคเรกท์ซาวด์ จะพยายามใช้หน่วยความจำส่วนนี้ทำเป็นหน่วยความจำ โดยเฉพาะ Static Sound Buffer เพื่อให้สามารถผสมเสียงบนบอร์ดได้เลย จึงทำให้สามารถใช้ประโยชน์สูงสุดของฮาร์ดแวร์ และทำให้ลดเวลาและทรัพยากรในการผสมเสียงลง ซึ่งถ้าเป็นการเล่นเสียงแบบซ้ำไปซ้ำมา ข้อมูลเสียงจะถูกบันทึกลงสู่หน่วยความจำของฮาร์ดแวร์เพียงครั้งเดียว แต่อย่างไรก็ตาม การทำงานของไคเรกท์ซาวด์ จะแยกการทำงานระหว่าง Static Sound Buffers และ Streaming Sound Buffers ออกจากกัน ขึ้นอยู่กับความสามารถของการนำไปปรับใช้ และสมรรถนะของฮาร์ดแวร์ และในบางครั้งการเล่นเสียงเพียงครั้งเดียว สามารถใช้ Streaming Sound Buffer ได้ เนื่องจากผู้ใช้สามารถลดขั้นตอนในการดาวน์โหลดข้อมูลลงสู่หน่วยความจำของฮาร์ดแวร์ ซึ่งในการพัฒนาแอปพลิเคชันสามารถกำหนดได้ว่า ต้องการสร้างบัฟเฟอร์บนหน่วยความจำของฮาร์ดแวร์ หรือหน่วยความจำหลัก แต่ในกรณีที่ต้องการสร้างบัฟเฟอร์บนหน่วยความจำของฮาร์ดแวร์ แต่หน่วยความจำของฮาร์ดแวร์ไม่มีหรือมีไม่พอหรือไม่สามารถผสมเสียงได้ ก็ไม่สามารถสร้างบัฟเฟอร์บนหน่วยความจำของฮาร์ดแวร์ได้ ก็จะส่งความผิดพลาดกลับมา

#### 4.2.2.4 รูปแบบข้อมูลเสียงใน DirectSound

ข้อมูลเสียงภายใต้สถานะแวดล้อมของระบบปฏิบัติการวินโดวส์ที่นำมาประยุกต์ใช้กับไดเรกซาวด์ (DirectSound) ซึ่งเป็นส่วนหนึ่งของไดเรกเอกซ์ (DirectX) ในการเมื่อแปลงข้อมูลจากสัญญาณอนาล็อก เป็นข้อมูลที่อยู่ในรูปแบบ Pulse Code Modulation หรือ PCM ซึ่งข้อมูลจะอยู่ในหน่วยความจำดังแสดง ในภาพที่ 4- 4



ภาพที่ 4- 4 รูปแบบการบันทึกข้อมูลแบบ PCM

การทำงานของ DirectSound จะเกี่ยวข้องกับข้อมูลประเภท WAVEFORM AUDIO ซึ่งในเอกสารฉบับนี้จะกล่าวถึงเฉพาะข้อมูลที่อยู่ในรูปของ PCM WAVEFORM เท่านั้น ซึ่งรูปแบบข้อมูล จะประกอบด้วย

- **FormatTag** เป็นตัวบ่งชี้เฉพาะ (Unique Identifier) ที่กำหนดโดย ไมโครซอฟท์ สำหรับแสดงรายการในไฟล์ Mmreg.h ซึ่งเป็นเพียงข้อมูลต่อท้าย ดังแสดงในตารางที่ 4- 1
- **Channels** บอกจำนวน Channel ถ้ามีค่าเป็น 1 หมายถึง Mono และ 2 หมายถึง Stereo
- **SamplesPerSec** บอกอัตราการ Sample ต่อวินาที หรือ ความถี่มีหน่วยเป็น Hz ซึ่งค่าโดยปกติจะเป็น 11,025, 22,050, และ 44,100 Hz
- **BitsPerSample** ขนาดของบิตที่ใช้ในการ Quantize แต่ละครั้ง โดยทั่วไปจะเป็น 8 หรือ 16 ถ้าเป็น 8 บิตจะได้ข้อมูล 256 ระดับ และถ้าเป็น 16 จะได้ข้อมูล 65536 ระดับ
- **BlockAlign** เป็นจำนวนของไบต์ที่ต้องการใช้ เพื่อบันทึกผลการ sample ที่สมบูรณ์แล้วในแต่ละครั้งและสำหรับ PCM เป็น  $(\text{BitsPerSample} \times \text{Channels}) / 8$  ซึ่งขนาดน้อยที่สุดของข้อมูล สำหรับ ข้อมูลที่ใช้บิตในการ Quantize เท่ากับ 8 บิต (Mono) ผลลัพธ์ที่ได้คือ  $8 \times 1/8$  เท่ากับ 1 ไบต์

- **AvgBytesPerSec** กำหนดอัตราการ Transfer ข้อมูลเฉลี่ยในหน่วยไบต์ / วินาที ซึ่งแตกต่างกัน ขึ้นอยู่กับรูปแบบของข้อมูล สำหรับ PCM ได้จากการคำนวณ  $nBlockAlign$  และ  $nSamplesPerSec$
- **bSize** ขนาดของฟิลด์พิเศษที่ต้องการอธิบายถึงรูปแบบ Wave โดยเฉพาะ ซึ่งจะเป็น 0 ถ้าเป็นข้อมูล แบบ PCM

ค่า	ความหมาย
WAVE_FORMAT_1M08	11.025 kHz, mono, 8-bit
WAVE_FORMAT_1M16	11.025 kHz, mono, 16-bit
WAVE_FORMAT_1S08	11.025 kHz, stereo, 8-bit
WAVE_FORMAT_1S16	11.025 kHz, stereo, 16-bit
WAVE_FORMAT_2M08	22.05 kHz, mono, 8-bit
WAVE_FORMAT_2M16	22.05 kHz, mono, 16-bit
WAVE_FORMAT_2S08	22.05 kHz, stereo, 8-bit
WAVE_FORMAT_2S16	22.05 kHz, stereo, 16-bit
WAVE_FORMAT_4M08	44.1 kHz, mono, 8-bit
WAVE_FORMAT_4M16	44.1 kHz, mono, 16-bit

ตารางที่ 4- 1 ค่าของ FormatTag และความหมาย

#### 4.2.2.5 การจัดเก็บและการอ่านข้อมูลเสียงแบบพีซีเอ็ม

เมื่อมีการบันทึกข้อมูลเสียงซึ่งเป็นขั้นตอนในการนำข้อมูลเสียงจากภายนอก โดยผ่านอุปกรณ์อินพุต คือ ไมโครโฟนเข้าสู่หน่วยความจำ ต้องผ่านการแปลงสัญญาณอนาล็อกไปเป็นข้อมูลแบบดิจิทัลซึ่งประกอบไปด้วย 2 ส่วน ดังแสดงในภาพที่ 4- 5 ซึ่งประกอบด้วย

- **lpData** ระบุตำแหน่งในหน่วยความจำของข้อมูล
- **dwBufferLength** ระบุขนาดของหน่วยความจำ
- **dwByteRecorded** ระบุจำนวนข้อมูลที่ถูกรับบันทึก
- **dwUser** ข้อมูลของ USER

- **dwFlags** ระบุลักษณะของบัพเฟออร์ ซึ่งถูกกำหนดไว้ ได้แก่ HDR\_BEGINLOOP, WHDR\_DONE, WHDR\_ENDLOOP เป็นต้น ถ้าต้องการกำหนดให้บัพเฟออร์มีเพียงชุดเดียว ต้องกำหนด dwFlags เป็น WHDR\_BEGINLOOP, WHDR\_ENDLOOP
- **dwLoops** จำนวนครั้งในการแสดงผลซ้ำหลายรอบ
- **waveHdr\_tag** สงวนไว้ในกรณีที่เป็นรูปแบบอื่น
- **Reserved** สงวน

Lpdata
DwBufferLength
DwByteRecorded
DwUser
DwFlags
DwLoops
WaveHdr_Tag
Reserved
DATA

ภาพที่ 4-5 ส่วนประกอบของข้อมูลในหน่วยความจำ

จากภาพที่ 4- 5 จะประกอบด้วยส่วนของ Header กับ Data ดังนั้น เมื่อ lpData ของ Header ซึ่งมาซึ่งข้อมูลที่อยู่ในรูปแบบที่เป็น WAVEFORM ซึ่งผ่านการแปลงข้อมูลจากสัญญาณ อนาลอกเป็นดิจิทัลแล้ว สามารถสรุปค่าสูงสุด ต่ำสุด และค่ากลางของข้อมูลได้จากค่าของ wBitsPerSample ใน WAVEFOMATEX ได้ดังตารางที่ 4- 2

รูปแบบ	ค่าสูงสุด	ค่าต่ำสุด	จุดกึ่งกลาง
8-bit PCM	255	0	128
16-bit PCM	32767	-32768	0

ตารางที่ 4- 2 การหาค่าสูงสุด ต่ำสุด และจุดกึ่งกลาง

นอกจากตารางที่ 4- 2 แล้ว รูปแบบ WAVEFORMATEX ยังสามารถบอกความหมายรวมกับค่าของ Channel จะมีค่าเป็น Mono(1) และ Stereo(2) ซึ่งจะแสดงเพียง 4 ไบต์แรกของข้อมูล ดังแสดงในตารางต่อไปนี้

— 8 Bit Mono

1 <sup>st</sup> Byte	2 <sup>nd</sup> Byte	3 <sup>rd</sup> Byte	4 <sup>th</sup> Byte
Sample1	Sample2	Sample3	Sample4
Channel 0	channel 0	channel 0	Channel 0

— 8 Bit Stereo

1 <sup>st</sup> Byte	2 <sup>nd</sup> Byte	3 <sup>rd</sup> Byte	4 <sup>th</sup> Byte
Sample1		Sample2	
Channel 0(Left) Low- Byte	channel 1 (Right) High Byte	channel 0(Left) Low Byte	Channel 1 (Right) High Byte

— 16 Bit Mono

1 <sup>st</sup> Byte	2 <sup>nd</sup> Byte	3 <sup>rd</sup> Byte	4 <sup>th</sup> Byte
Sample1		Sample2	
Channel 0 Low- Byte	Channel 0 High Byte	Channel 0 Low Byte	channel 0 High Byte

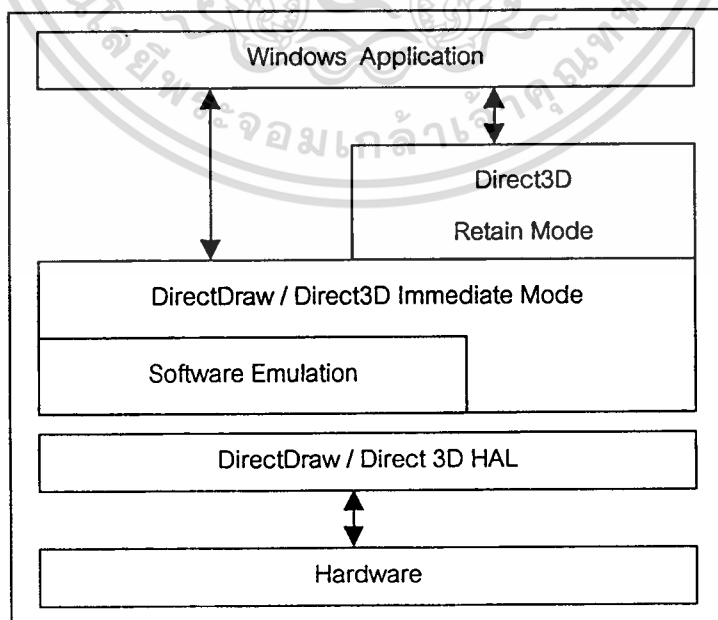
— 16 Bit Stereo

1 <sup>st</sup> Byte	2 <sup>nd</sup> Byte	3 <sup>rd</sup> Byte	4 <sup>th</sup> Byte
Sample1			
Channel 0 (Left)	channel 0 (Left)	Channel 1 (Right)	channel 1 (Right)

#### 4.2.3 Direct3D

เพื่อใช้ในการสร้างโปรแกรมภาพ 3 มิติบนวินโดวส์แบบ Real-Time ซึ่งพัฒนาขึ้นมาเพื่อแอปพลิเคชันประเภทเกมและมัลติมีเดียโดยเฉพาะ มีความสามารถในการทำอนิเมชัน (animation) และจัดความสัมพันธ์ของออบเจกต์แบบสามมิติเป็นแบบลำดับชั้น (hierarchies) นอกจากนี้ยังสามารถใช้งานร่วมกับการ์ดเร่งความเร็ว 3 มิติ ได้อย่างมีประสิทธิภาพ ทำหน้าที่ในการแสดงผลทางจอภาพโดยเชื่อมต่อกับการ์ดเร่งความเร็ว 3 มิติ ประกอบด้วย 2 โหมด คือ Immediate Mode ซึ่งประกอบด้วย low-level Drawing Function ซึ่งมีความสามารถในการวาด Low-Level 3D Object เท่านั้น และ Retain Mode จะประกอบด้วยฟังก์ชันระดับ High-Level กว่า Immediate Mode ซึ่งความแตกต่างระหว่างทั้งสองโหมด ตัวอย่างเช่น Immediate Mode จะวาดสามเหลี่ยมเท่านั้น ในขณะที่ Retain Mode จะมีความสามารถในการวาดภาพในลักษณะโพลิگون (Polygon)

4.2.3.1 สถาปัตยกรรม Direct3D ช่วยให้ผู้พัฒนาซอฟต์แวร์สามารถที่จะเลือกได้ว่าจะทำงานในลักษณะ Immediate Mode หรือ Retain Mode ซึ่งถ้าทำในลักษณะ Retain Mode ซึ่งอยู่ในระดับ High Level ซึ่งอาจจะเรียกใช้ Low Level ซึ่งอาจจะใช้ความสามารถของ Software Emulation หรือไม่ก็ได้ จากนั้นจึงไปทำงานในระดับไดเรกต์ดรอว์ ซึ่งทำหน้าที่ติดต่อกับฮาร์ดแวร์อีกทีหนึ่ง ดังแสดงในภาพที่ 4-6



ภาพที่ 4-6 สถาปัตยกรรมของ Direct3D

#### 4.2.4 DirectInput

สนับสนุนการทำงานสำหรับอุปกรณ์อินพุต เช่น เมาส์ คีย์บอร์ด จอยสติค ฯลฯ โดยใช้วิธีการวนลูบ Polling เพื่ออ่านค่าอินพุตเหมือนกับแอปพลิเคชันบนคอสมอส แต่ต่างกันว่า DirectInput สามารถใช้ได้กับอุปกรณ์ชนิดนั้น ๆ ได้ ไม่ว่าจะเป็นของผู้ผลิตรายใดก็ไม่จำเป็นต้องแก้ไขโปรแกรม แต่วินโดวส์ใช้เมสเสจ (Message) ของวินโดวส์เป็นตัวจัดการ ซึ่งบางครั้งก็สามารถใช้ทั้งเมสเสจ และ แบบ Polling ร่วมกัน ซึ่งการปรับค่าต่าง ๆ ใน Control Panel เช่น การปรับความเร็วในการตอบสนอง หรือ การสลับปุ่ม จะไม่มีผลกับการทำงานของไดเรกต์อินพุต ยกเว้นการปรับเปลี่ยนโดยผ่านค่าไครฟ์เวอร์ จึงจะมีผลต่อไดเรกต์อินพุต ซึ่งอุปกรณ์หลักโดยทั่วไปของการอินพุต ได้แก่

4.2.4.1 คีย์บอร์ด (Keyboard) เป็นอุปกรณ์มาตรฐานในการรับอินพุต ปกติจะทำการอ่านอินพุตจากบัฟเฟอร์ของคีย์บอร์ดซึ่งจะเป็นการเข้าถึงข้อมูลแบบคิว ซึ่งถ้าตัวอักษรตัวแรกที่เข้าก่อนยังไม่ถูกดำเนินการ ตัวถัดไปก็ไม่สามารถดำเนินการได้ ซึ่งเหมาะกับงานทั่วไป แต่สำหรับแอปพลิเคชันพวกเกม เช่น ในกรณีที่มีการกดปุ่มค้างเอาไว้, กดเร็ว หรือ กดหลายตัวอักษรพร้อมกัน ซึ่งโปรแกรมอ่านไม่ทัน จึงทำให้บัฟเฟอร์เต็ม ดังนั้นจึงใช้วิธีการอ่านจากพอร์ตของคีย์บอร์ดโดยตรง ไม่ใช่อินเตอร์รัปของคอสมอส ซึ่งจะจัดการกับคีย์บอร์ดโดยตรงจากฮาร์ดแวร์ผ่านไครฟ์เวอร์ของอุปกรณ์นั้น แต่สำหรับวินโดวส์จะใช้เมสเสจ (Message)

4.2.4.2 เมาส์ (Mouse) ตามปกติจะใช้เมสเสจเช่นเดียวกัน แต่ไดเรกต์อินพุตใช้การอ่านค่าจากอุปกรณ์เหล่านั้นโดยตรง ซึ่งถ้าใช้ไดเรกต์อินพุตในโหมด Exclusive จะทำให้การทำงานในโหมดรับเมสเสจ ไม่สามารถทำงานได้ ต้องใช้บริการผ่านไดเรกต์อินพุตเพียงอย่างเดียว

4.2.4.3 จอยสติค (JoyStick) มีหลักการทำงานคล้ายกับจอยแพด เพียงแต่จอยสติคสามารถส่งค่าอินพุตแสดงระดับการโยกว่ามากหรือน้อยได้ ซึ่ง ณ ตำแหน่งต่าง ๆ ของคันโยก จะส่งค่า Voltage แตกต่างกัน

#### 4.2.5 DirectPlay

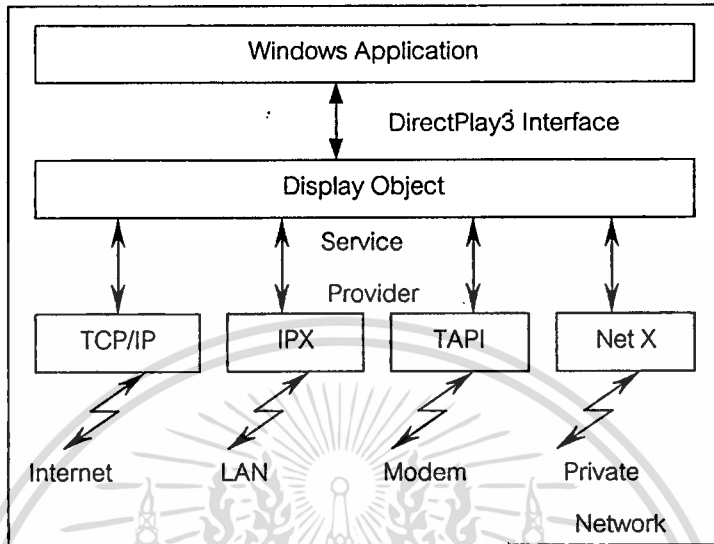
เป็น API ในระดับสูงที่ช่วยให้ผู้ใช้ สามารถใช้งานร่วมกันในระบบเครือข่ายได้ง่ายขึ้น เสมือนอยู่ในเครื่องเดียวกัน ซึ่งมีฟังก์ชันในการจัดการ Session ซึ่งเป็นช่องสัญญาณแบบลอคคอลที่ใช้ในการติดต่อสื่อสารในระบบเครือข่าย ถ้าใครต้องการติดต่อกับผู้ที่อยู่ใน Session ก็ต้องเข้าไปใน Session ก่อน ดังนั้นความถูกต้องของสถานะของ Session ณ เวลาใดเวลาหนึ่ง จึงเป็นสิ่งเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

พื้นฐานในการติดต่อผ่านระบบเครือข่าย แต่ปัญหาในการใช้งานผ่าน GDI ซึ่งเป็นการติดต่อด้วยเมตเสจ คือ เวลา ซึ่งในเครือข่ายจะไม่สามารถรับประกันความแน่นอนของเวลาที่ใช้ในการส่งได้ หรืออาจจะเกิดข้อมูลสูญหาย ซึ่งการติดต่อสื่อสารในเครือข่าย มี 2 ลักษณะ คือ เพียร์ทูเพียร์ (peer-to-peer) และ ไคลเอนต์/เซิร์ฟเวอร์ (Client /Server) ซึ่งการติดต่อแบบเพียร์ทูเพียร์เป็นการติดต่อสื่อสารในลักษณะที่เครื่องทุกเครื่องอยู่ใน Session เดียวกัน แต่ละเครื่องจะต้องเก็บสถานะทั้งหมดไว้อย่างสมบูรณ์ เมื่อมีการเปลี่ยนแปลงของเครื่องใด ๆ ต้องส่งสถานะไปยังทุกเครื่องด้วย แต่สำหรับติดต่อแบบไคลเอนต์/เซิร์ฟเวอร์ จะมีเครื่องหนึ่งเป็นเครื่องให้บริการ ซึ่งทำหน้าที่ควบคุมและจัดการแก้ไขความขัดแย้งภายใน Session ให้มีความถูกต้อง และมีเครื่องอื่น ๆ รับประทานบริการ ซึ่งรับข้อมูลของสถานะจากเครื่องเซิร์ฟเวอร์ และเมื่อไคลเอนต์มีการเปลี่ยนแปลงต้องทำการแจ้งให้เครื่องเซิร์ฟเวอร์ทราบทุกครั้ง ซึ่งการจัดการกับผู้เล่นภายใน Session ต้องมีการติดต่อส่งและรับข้อมูลภายใน Session ซึ่งระบุผู้เล่นปลายทาง อาจจะเป็นคนเดียว เป็นกลุ่ม หรือผู้เล่นทั้งหมดภายใน Session

4.2.5.1 สถาปัตยกรรมของโคเรคท์เพลย์ เป็น API (Application Programming Interfaces) ระดับสูงที่ช่วยให้การเขียนโปรแกรมผ่านเครือข่ายง่ายขึ้น ซึ่งสนับสนุนการเขียนเกมที่มีผู้เล่นหลาย ๆ คน ทำได้ง่ายขึ้นและสะดวกในการใช้งานร่วมกับ โมเด็ม และเน็ตเวิร์คต่าง ๆ ประกอบด้วยฟังก์ชันด้านเครือข่ายที่ไม่ขึ้นกับเครือข่ายประเภทใดเลย เนื่องจากโคเรคท์เพลย์ จำลองการทำงานของฟังก์ชันเหล่านั้น ถึงแม้ว่าเครือข่ายชนิดนั้น ๆ ไม่สนับสนุนการทำงาน เช่น การส่งข้อมูลเป็นกลุ่ม หรือ การส่งที่ต้องการความแน่นอน นอกจากนี้ยังช่วยให้การเขียนโปรแกรมไม่ต้องสนใจชนิดของเครือข่าย ซึ่งการทำงานมีกระบวนการ คือ ต้องทำการเลือกบริการที่มีให้บนเครือข่ายที่เชื่อมต่ออยู่ เช่น TCP/IP ที่ใช้ติดต่อบนอินเทอร์เน็ต หรือ IPX ที่ใช้บนระบบ LAN หรือ การติดต่อผ่านสายส่งข้อมูลอนุกรมระหว่างเครื่องแล้ว จึงมีฟังก์ชันที่จัดการกับการติดต่อกับฮาร์ดแวร์ ดังแสดงในภาพที่ 4- 7

#### 4.2.6 ไคเรคท์มิวสิค (DirectMusic)

เป็น API ที่ทำงานในลักษณะของข้อมูลที่เป็นคนตรี ซึ่งจะทำให้การพัฒนาแอปพลิเคชันประเภทมัลติมีเดียมีความสมบูรณ์ยิ่งขึ้น โดยสนับสนุนมาตรฐาน MIDI (Musical Instrument Digital Interface) และ DLS (DownLoadable Sounds ที่เกิดจากการผสมผสานของเสียงต่าง ๆ ) โดยโคเรคท์มิวสิคสามารถทำงานได้เต็มประสิทธิภาพบนวินโดวส์ 95, 98 และวินโดวส์ NT 5.0 แต่ DLS ไม่สามารถทำงานบนวินโดวส์ 95 ได้



ภาพที่ 4-7 สถาปัตยกรรมของ DirectPlay

#### 4.2.7 DirectSetup

เป็น API ของไคลเอนต์ที่จัดเตรียมไว้ให้ผู้ใช้สามารถติดตั้ง ไคลเอนต์เอกซ์อย่างอัตโนมัติ และตรวจสอบสถานะของโปรแกรมที่ติดตั้งอยู่ในปัจจุบันก่อนที่จะมีการติดตั้งไคลเอนต์เอกซ์ และไคลเอนต์เวอร์ชันต่าง ๆ สำหรับโปรแกรมไคลเอนต์เอกซ์ เพื่อเพิ่มความสะดวกในการติดตั้งโดยผู้ใช้ไม่ต้องทำการติดตั้งเอง ประกอบด้วย

**4.2.7.1 DirectXRegisterApplication** คือ ฟังก์ชันที่ทำการจัดการเกี่ยวกับไฟล์ Registry ของวินโดวส์ซึ่งเป็นค่า Configuration ของวินโดวส์ สำหรับแอปพลิเคชัน ที่ต้องการใช้ไคลเอนต์เอกซ์

**4.2.7.2 DirectXUnregisterApplication** เป็นฟังก์ชันที่ทำการยกเลิกค่า Registry ของวินโดวส์ที่เกี่ยวข้องกับ ไคลเอนต์เอกซ์

**4.2.7.3 DirectXSetupCallback** เป็นฟังก์ชันที่สามารถช่วยให้ผู้ใช้ทำการกำหนดลักษณะการติดตั้งด้วยตัวเองในกรณีวินโดวส์มีไคลเอนต์เอกซ์ แล้ว และทำการติดตั้งเวอร์ชันใหม่ทับลงไป จะไม่มีผลต่อการทำงานของแอปพลิเคชันที่ใช้อยู่ เวอร์ชันใหม่เพียงแต่เพิ่มประสิทธิภาพของการทำงานเพิ่มขึ้น

## บทที่ 5

### การออกแบบและพัฒนาโปรแกรม

โปรแกรมมัลติมีเดียเพื่อฝึกการควบคุมระดับเสียงสำหรับเด็กที่ได้จัดทำขึ้นนี้ มุ่งเน้นเพื่อให้สามารถนำเครื่องคอมพิวเตอร์มัลติมีเดียที่มีอยู่โดยทั่วไปมาใช้ร่วมได้ โดยไม่ต้องจัดซื้อฮาร์ดแวร์เฉพาะเพิ่มเติม โดยโปรแกรมใช้ความสามารถของ Microsoft DirectX SDK ซึ่งเป็นตัวช่วยสร้างโปรแกรมประเภทเกม ให้สามารถติดต่อกับการ์ดเสียง และฮาร์ดแวร์ที่มีอยู่แล้ว ผ่านทางโปรแกรมไมโครซอฟต์วิซวลเบสิก ทำให้ผู้พัฒนาสามารถออกแบบและพัฒนาโปรแกรม ตลอดจนยูเซอร์อินเตอร์เฟซเพื่อติดต่อกับผู้ใช้ได้ โดยมีรายละเอียดดังนี้

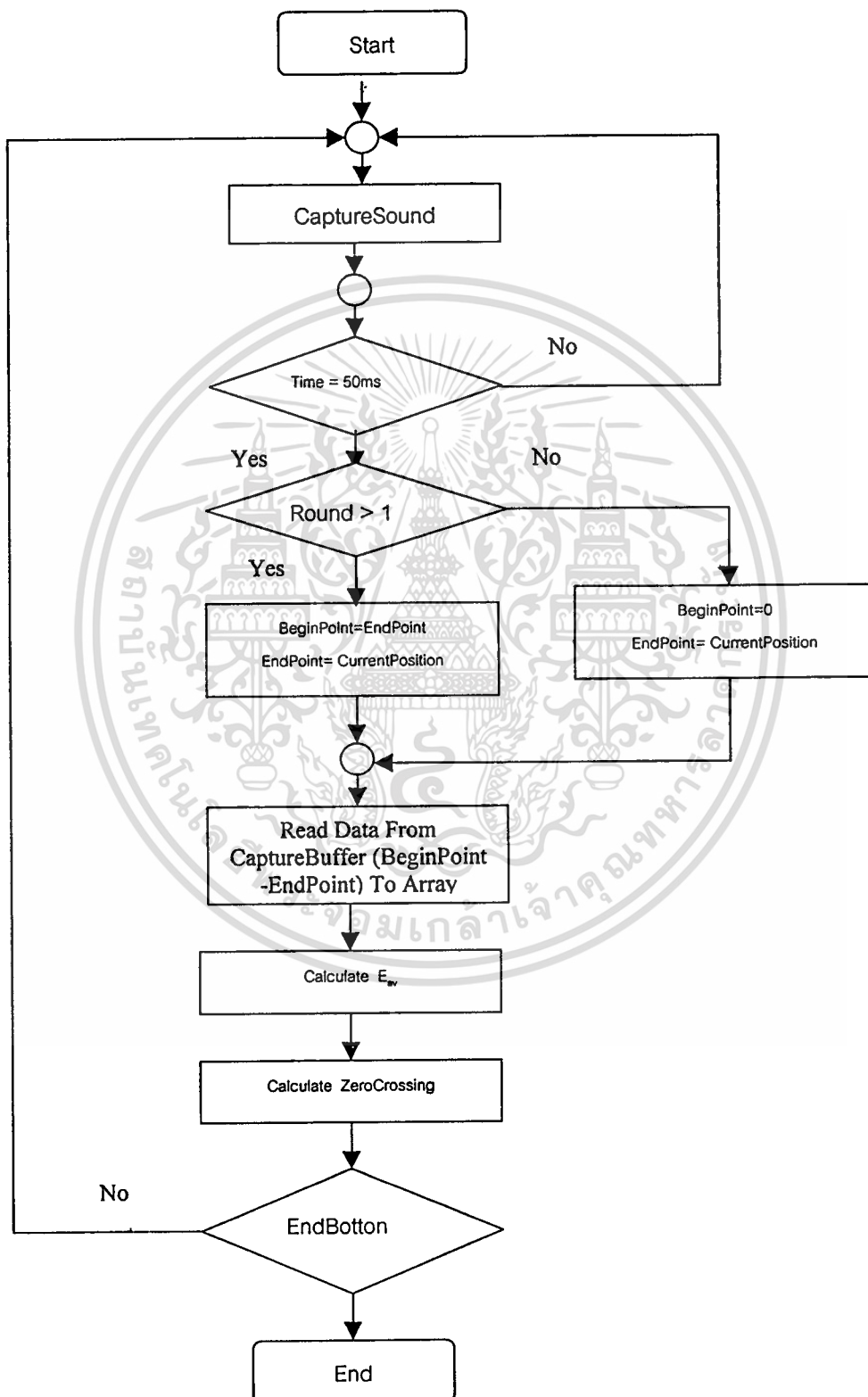
#### 5.1 หลักการทำงานของโปรแกรม

โปรแกรมมัลติมีเดียที่พัฒนาขึ้น เป็นการใช้ความสามารถของ DirectX ในการติดต่อและจัดการกับฮาร์ดแวร์ของเครื่องคอมพิวเตอร์ โดยใช้ภาษาวิซวลเบสิก ซึ่งองค์ประกอบสำคัญของโปรแกรมจะมุ่งเน้นไปยังส่วนที่ใช้สำหรับการบันทึกเสียง และการอ่านค่าที่ได้จากการบันทึกเสียง เพื่อทำการวิเคราะห์และแสดงผลซึ่งส่วนประกอบสำคัญของ DirectX ในการจัดการกับเสียง ได้แก่ DirectSound ซึ่งประกอบด้วยออบเจกต์ต่าง ๆ เพื่อการติดต่อกับฮาร์ดแวร์ และการจัดการกับข้อมูลเสียง ดังนั้นในส่วนนี้ จึงอธิบายเฉพาะการทำงานในส่วนของการบันทึกเสียง การอ่านค่าจากบัฟเฟอร์ และการแสดงผลอย่างง่าย

5.1.1 การบันทึกเสียง ประกอบด้วยหลายขั้นตอน ตามลำดับ ได้แก่ ทำการสร้างออบเจกต์ที่เกี่ยวข้อง ได้แก่ DirectX, DirectSound, DirectSoundBuffer, DirectSoundCaptureBuffer และนอกจากนั้น ยังต้องกำหนดคุณสมบัติของออบเจกต์ต่าง ๆ และ รูปแบบข้อมูลเสียงให้ถูกต้อง ซึ่งกล่าวไว้แล้ว ในส่วนของรูปแบบข้อมูลเสียง

5.1.2 การอ่านค่าจากบัฟเฟอร์ เนื่องจากข้อจำกัดของภาษาวิซวลเบสิก ที่ไม่อนุญาตให้ผู้พัฒนาโปรแกรมเข้าไปจัดการกับหน่วยความจำได้โดยตรง ดังนั้น DirectX จึงมีเมธอดของออบเจกต์ DirectSoundCaptureBuffer คือ ReadBuffer ซึ่งเป็นวิธีการเพื่ออ่านค่าที่ได้จากการบันทึกเสียง มาเก็บไว้ในอาร์เรย์ จึงทำให้ผู้พัฒนาสามารถอ่านค่ามาทำการวิเคราะห์ได้ ซึ่งวิธีการที่ใช้ในการพัฒนาโปรแกรมนี้นี้ คือ จากเมธอด ReadBuffer ซึ่งจะต้องส่งอาร์กิวเมนต์

ที่เป็น ค่าเริ่มต้น, จุดสิ้นสุด, ชื่ออาร์เรย์ และรูปแบบการอ่านค่าจากบัฟเฟอร์ และนอกจากนั้น การอ่านค่าในบัฟเฟอร์ต้องมีลักษณะวงกลม กล่าวคือ เมื่อถึงจุดสิ้นสุดของบัฟเฟอร์ที่



ภาพที่ 5- 1 แสดงกระบวนการบันทึกเสียงและการอ่านค่าเพื่อทำการวิเคราะห์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ไว้สำหรับใช้เพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ผู้ใดเห็นประโยชน์ประการใด  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จงไว้ ก็จะต้องวนกลับไปยังจุดเริ่มต้นใหม่ และนอกจากนั้นในการพัฒนาโปรแกรมต้อง  
 ทำในการวิเคราะห์และอ่านค่าออกมาเป็นเรียลไทม์ ซึ่งทำการแบ่งไว้ครั้งละ 0.05 วินาที ดัง  
 นั้นในการบันทึกเสียงและการอ่านค่าต้องทำสลับกันไป เมื่อถึงเวลาที่กำหนดต้องทำการอ่าน  
 ค่า โดยใช้เมธอด ReadBuffer และส่งอาร์กิวเมนต์ โดยให้ค่าเริ่มต้นเป็น 0 ในส่วนของ 0.05  
 วินาทีแรก และค่าที่ได้จากการอ่านตำแหน่งสุดท้ายของการบันทึกเสียง คือ เมธอด IWrite  
 ของออบเจกต์ของ DirectSoundBuffer เพื่ออ่านค่าตำแหน่งปัจจุบันของการบันทึกเสียง แล้วจึง  
 ทำการอ่านค่าจากอาร์เรย์มาเก็บไว้ที่ตัวแปรต่าง ๆ เพื่อทำการวิเคราะห์ค่า และในส่วนของ  
 0.05 วินาทีถัดไป ก็นำค่า Iwrite ของครั้งก่อนหน้ามาเป็นค่าเริ่มต้นของรอบนี้ วนต่อไปเรื่อย ๆ  
 จนกว่าจะสิ้นสุดโปรแกรม ดังแสดงใน ผิดพลาด! ไม่พบแหล่งอ้างอิง

### 5.1.3 การคำนวณค่าเฉลี่ยของระดับความดังเสียง

พลังเสียงเป็นการพิจารณาผลรวมของกำลังสองของสัญญาณเสียง เพื่อวัดระดับความ  
 ดัง ความเบาของเสียง ซึ่งสามารถคำนวณจากสมการ

$$E_{av} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N x^2(n)$$

โดยที่  $E_{av}$  : ค่าเฉลี่ยของพลังเสียง

$N$  : จำนวนข้อมูล

$X$  : สัญญาณเสียง

จากสมการข้างต้น นำมาปรับเป็นแผนผังลำดับงานเพื่อคำนวณหาค่าเฉลี่ยของ  
 พลังเสียงที่ได้จากการบันทึกเสียง ภาพที่ 5-2

### 5.1.4 การคำนวณอัตรา Zero Crossing หกคหกคหกค

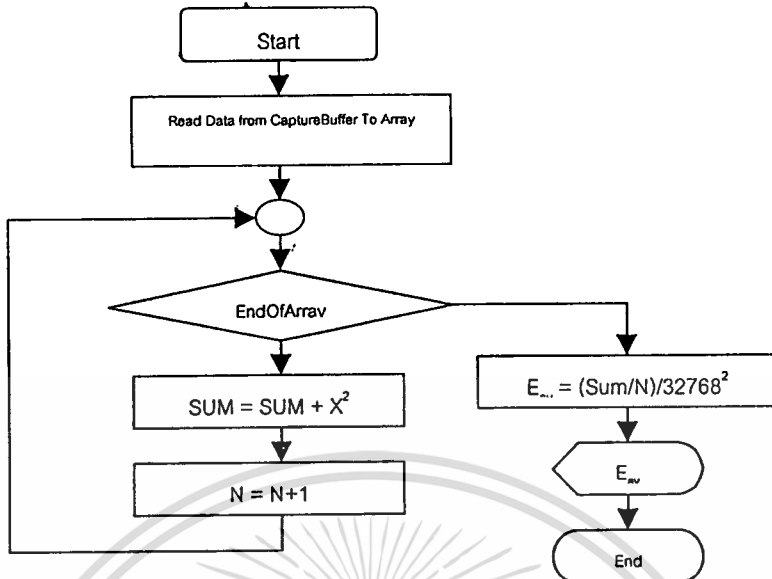
เป็นการวัดเกี่ยวกับความถี่ (Frequency) โดยพิจารณาจากจำนวนความถี่ของการเปลี่ยน  
 เครื่องหมาย +,- ตามช่วงเวลาที่กำหนดในวินโดวส์ ดังสมการ

$$Z_n = \sum_{m=-\infty}^{\infty} [(\text{sign changes}) w(n - m)]$$

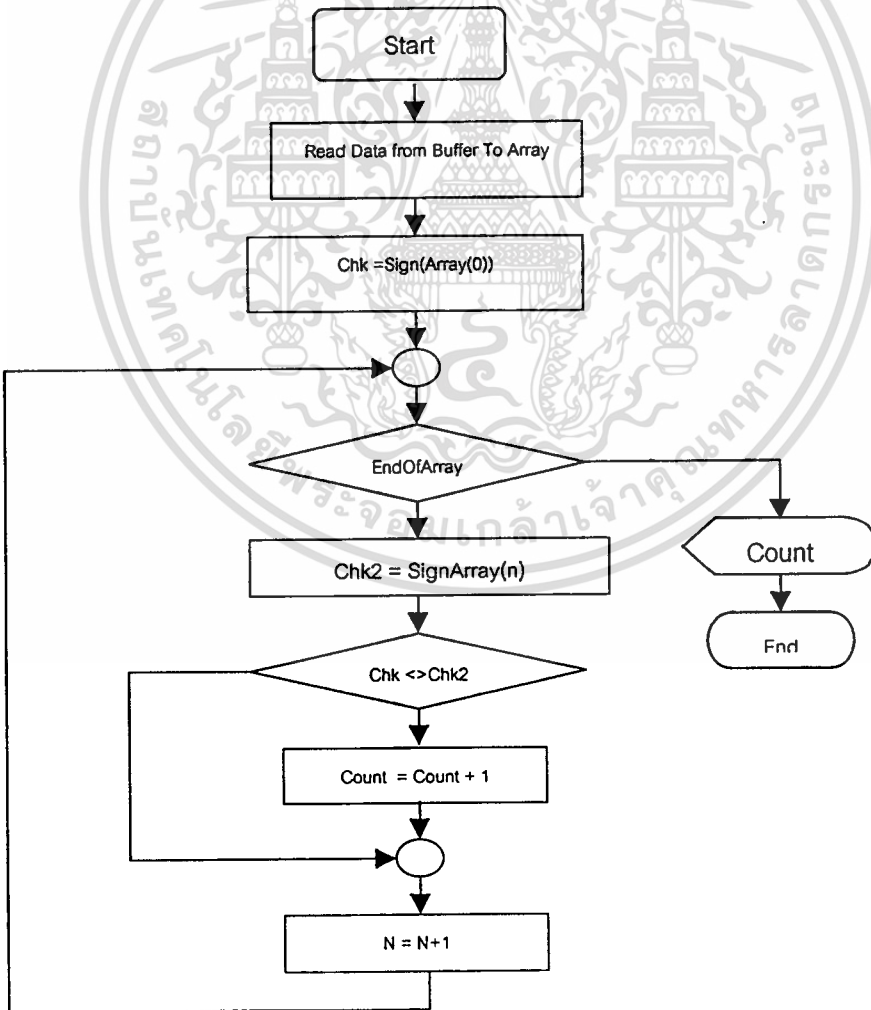
โดย  $w(n)$  เป็นฟังก์ชันวินโดวส์แบบสี่เหลี่ยม

ของความยาว  $N$  และมี Amplitude = 1

เอกสารนี้เป็นจากสมการข้างต้น นำมาปรับเป็นแผนผังลำดับงาน ดังภาพที่ 5-3 ให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาพที่ 5- 2 แผนผังลำดับงานแสดงวิธีการคำนวณหาค่าเฉลี่ยของระดับพลังงาน



ภาพที่ 5- 3แผนผังลำดับงานแสดงวิธีการคำนวณหา Zero Crossing Rate

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

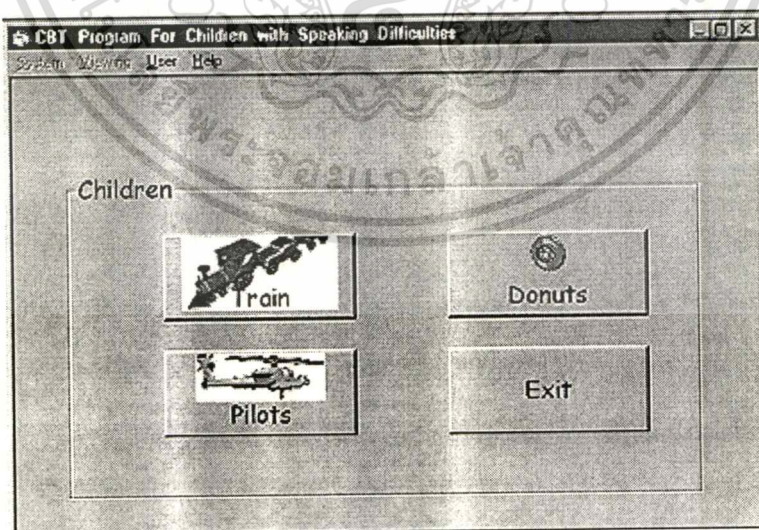
5.1.5 การแสดงผล เนื่องจากกระบวนการในการบันทึกเสียง อ่านค่า วิเคราะห์ค่า ต้องทำในระยะเวลาเพียง 0.05 วินาที และขณะเดียวกันต้องแสดงผลค่าที่ได้แบบเรียลไทม์ ดังนั้นจึงแสดงผลด้วยภาพกราฟฟิกแบบง่าย ๆ โดยไม่ใช้ความสามารถของ DirectDraw

## 5.2 ยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ

เนื่องจากโปรแกรมมัลติมีเดียเพื่อฝึกการควบคุมระดับเสียงสำหรับเด็กที่มีปัญหาในการพูดที่ได้จัดทำขึ้นนี้ มุ่งเน้นเพื่อฝึกการควบคุมการออกเสียงสำหรับเด็ก และขณะเดียวกันก็ต้องทำการติดต่อกับผู้ใช้ซึ่งเป็นผู้ควบคุมการฝึก ดังนั้นยูสเซอร์อินเตอร์เฟซของโปรแกรมจึงมีบางส่วนที่ต้องมีภาพกราฟฟิกในการแสดงผลให้มีความน่าสนใจ เพื่อดึงดูดให้ผู้ใช้ไม่เกิดความเบื่อหน่ายในระหว่างการฝึก และขณะเดียวกันต้องง่ายสำหรับผู้ใช้ในการที่จะกำหนดค่าต่าง ๆ ได้ ซึ่งยูสเซอร์อินเตอร์เฟซของโปรแกรมมีรายละเอียดดังนี้

### 5.2.1 การออกแบบเมนู

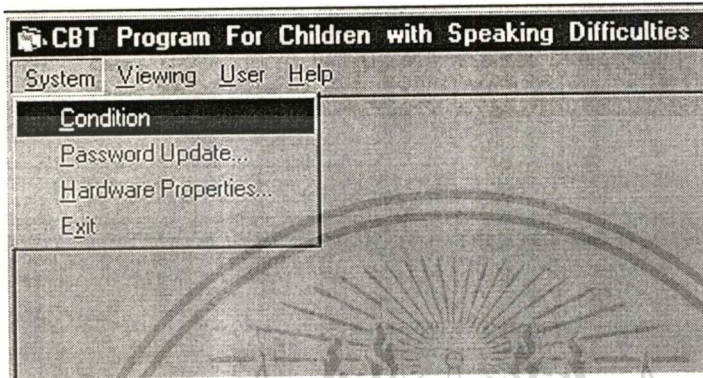
การออกแบบยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ เริ่มจากเมนูหลัก ดังแสดงใน ภาพที่ 5-4 ซึ่งแบ่งเมนูออกเป็นหมวดย่อย ได้แก่ System, Viewing, User และ Help ตามลำดับซึ่งแต่ละหมวดสามารถแบ่งออกเป็นเมนูย่อย ได้ดังนี้



ภาพที่ 5-4 เมนูหลัก

### 5.2.1.1 SYSTEM

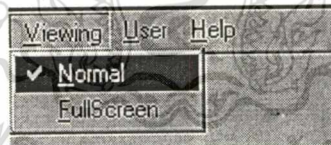
ส่วนที่ใช้สำหรับการกำหนดเงื่อนไขในการใช้โปรแกรม เช่น ระยะเวลา , ระดับความดังของเสียง และคุณลักษณะต่าง ๆ ของฮาร์ดแวร์ ซึ่งประกอบไปด้วยเมนูย่อย ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 5



ภาพที่ 5- 5 เมนูย่อยของ SYSTEM

### 5.2.1.2 VIEWING

ส่วนที่ใช้สำหรับการกำหนดมุมมองในการแสดงผล ประกอบไปด้วยเมนูย่อย ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 6

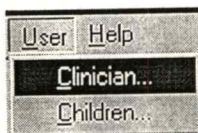


ภาพที่ 5- 6 เมนูย่อยของ VIEWING

### 5.2.1.3 USER

โปรแกรมมัลติมีเดียที่พัฒนาขึ้นนี้ จะแบ่งผู้ใช้ออกเป็น 2 ประเภท ได้แก่ นักแก้ไขการพูด และ ผู้ป่วย ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 7 โดยในส่วนของนักแก้ไขการพูด สามารถกำหนดเงื่อนไขต่าง ๆ เช่น ระดับความดังเสียง ระยะเวลาที่ต้องการให้ผู้ป่วยออกเสียงอย่างต่อเนื่อง ตลอดจนคุณสมบัติของฮาร์ดแวร์ที่มีอยู่ในระบบ เป็นต้น โดยที่ผู้ป่วยไม่สามารถเข้าไปใช้โปรแกรมในส่วนนี้ได้ และในส่วนผู้ป่วยซึ่ง เป็นผู้ที่ต้องได้รับการฟื้นฟูในเรื่องของการควบคุมระดับเสียง ตามเงื่อนไขที่นักแก้ไขการพูดได้ทำการกำหนดไว้แล้วในส่วนของโปรแกรมของนักแก้ไขการพูด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ภาพที่ 5-7 เมนูย่อยของ USER

#### 5.2.1.4 HELP

เป็นส่วนของโปรแกรมสำหรับช่วยเหลือผู้ใช้ ในการใช้โปรแกรม โดยจะแยกเป็นหมวดหมู่ตามเนื้อหาที่สอดคล้องกัน ซึ่งผู้ใช้สามารถใช้งานได้ง่าย เนื่องจากมีการทำงานในลักษณะที่เป็น Html ซึ่งผู้ใช้สามารถคลิกเพื่อเลือกรายการที่สนใจ

#### 5.2.2 การออกแบบฟอร์มยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ

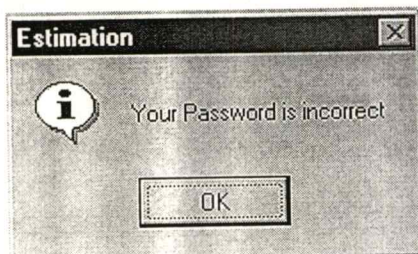
5.2.2.1 ใดอะลอกเพื่อเข้าสู่ระบบของนักแก้ไขการพูด สำหรับตรวจสอบรหัสผ่านและป้องกันไม่ให้ผู้ป่วยเข้าไปใช้งานในส่วนของนักแก้ไขการพูด



ภาพที่ 5-8 ใดอะลอกเพื่อเข้าสู่ระบบของนักแก้ไขการพูด

#### 5.2.2.2 ใดอะลอกในการเตือนผู้ใช้

แจ้งความผิดพลาดแก่ผู้ใช้ในกรณีที่จะเกิดความผิดพลาดเกิดขึ้นในโปรแกรม อาจจะเนื่องจากผู้ใช้เป็นผู้กระทำความผิดพลาด หรืออาจจะเกิดความผิดพลาดในโปรแกรม ดังแสดงใน

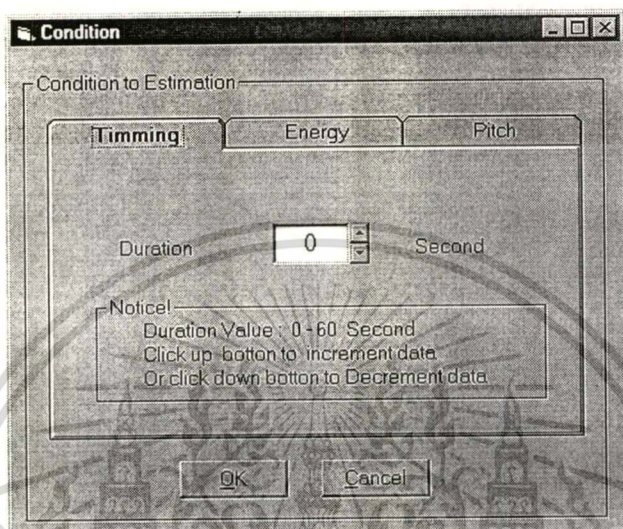


ภาพที่ 5-9 ใดอะลอกเพื่อเข้าสู่ระบบของนักแก้ไขการพูด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 5.2.2.3 การกำหนดเวลาในการออกเสียง

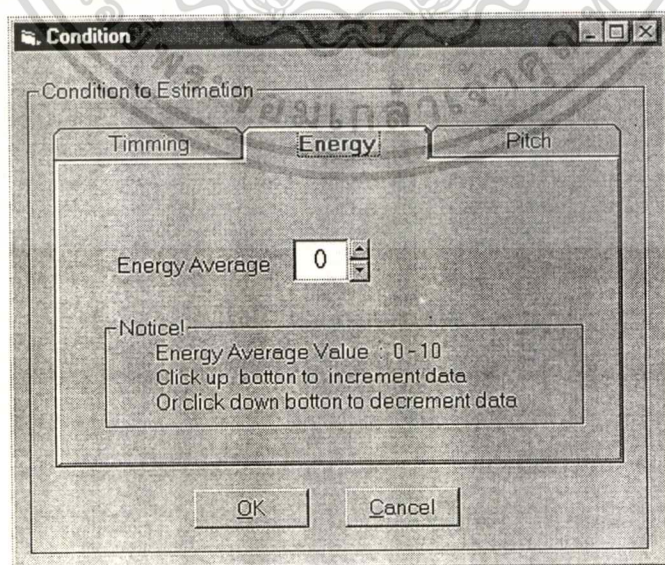
นักแก้ไขการพูดสามารถกำหนดระยะเวลา เพื่อกำหนดเวลาความต่อเนื่องของเสียงที่ผู้ป่วยต้องเปล่งออกมา ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 10



ภาพที่ 5- 10 กำหนดเวลาของผู้พูดต้องออกเสียงให้ต่อเนื่อง

### 5.2.2.4 การกำหนดระดับพลังเสียง

นักแก้ไขการพูดสามารถกำหนดระยะเวลา เพื่อกำหนดเวลาความต่อเนื่องของเสียงที่ผู้ป่วยต้องเปล่งออกมา ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 11

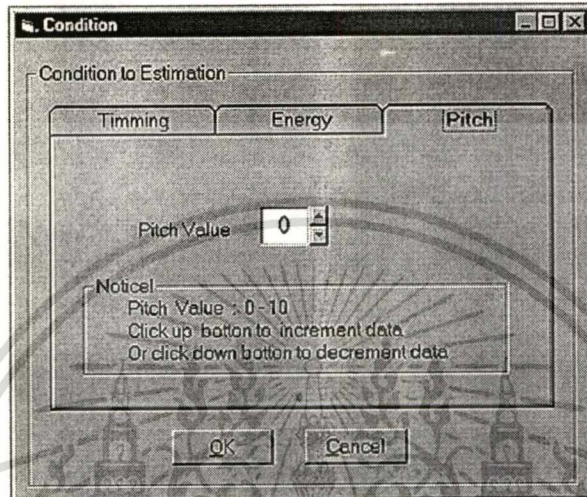


ภาพที่ 5- 11 กำหนดระดับพลังเสียงเฉลี่ยของผู้พูดต้องออกเสียงให้ต่อเนื่อง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 5.2.2.5 การกำหนดค่าพิตช์

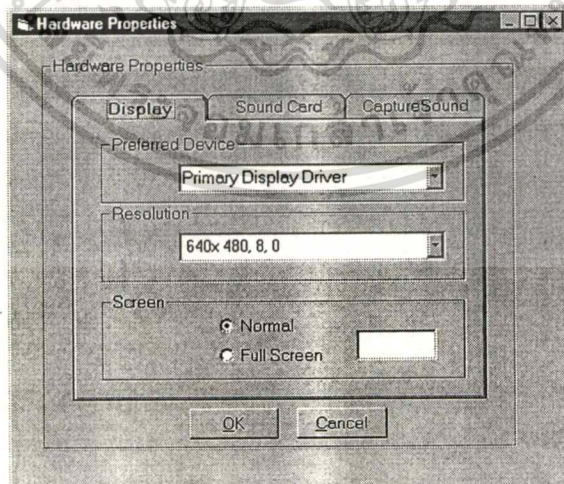
นักแก้ไขการพูดสามารถกำหนดค่าพิตช์ ที่ต้องการจากการออกเสียงที่ผู้ป่วยต้องเปล่งออกมา ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 12



ภาพที่ 5- 12 กำหนดค่าพิตช์ที่ผู้พูดต้องเปล่งออก

### 5.2.2.6 การกำหนดคุณลักษณะของจอภาพ

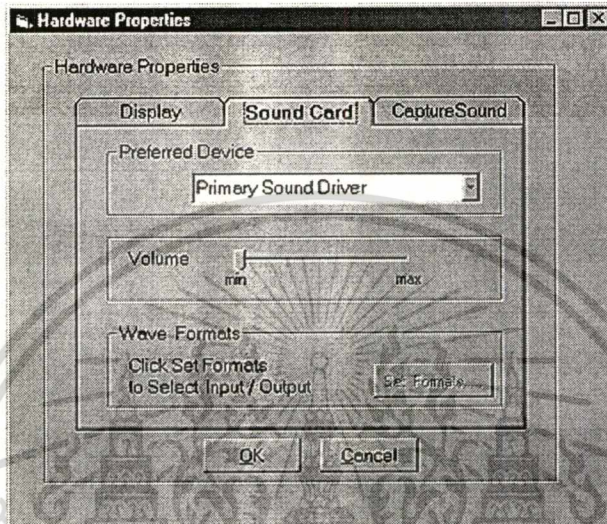
นักแก้ไขการพูด สามารถทราบคุณลักษณะ และสามารถปรับเปลี่ยนคุณลักษณะของจอภาพ และความละเอียดของจอภาพ ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 13



ภาพที่ 5- 13 คุณลักษณะของจอแสดงผล

### 5.2.2.7 การกำหนดคุณลักษณะของการ์ดเสียง

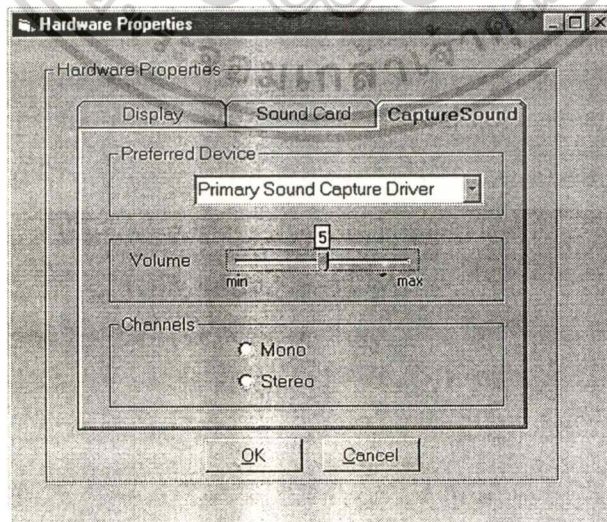
นักแก้ไขการพูด สามารถทราบคุณลักษณะ และสามารถปรับเปลี่ยนคุณลักษณะของการ์ดเสียง และระดับความดังของเสียง ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 14



ภาพที่ 5- 14 คุณลักษณะของการ์ดเสียง

### 5.2.2.8 การกำหนดคุณลักษณะของอุปกรณ์บันทึกเสียง

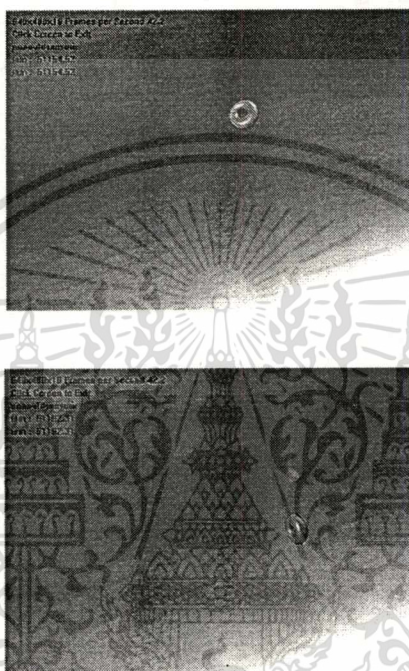
นักแก้ไขการพูด สามารถทราบคุณลักษณะ และสามารถปรับเปลี่ยนคุณลักษณะของอุปกรณ์บันทึกเสียง และระดับความดังของเสียง ดังแสดงใน



ภาพที่ 5- 15 คุณลักษณะของอุปกรณ์บันทึกเสียง

### 5.2.2.9 การแสดงผลภาพกราฟฟิกแบบที่ 1

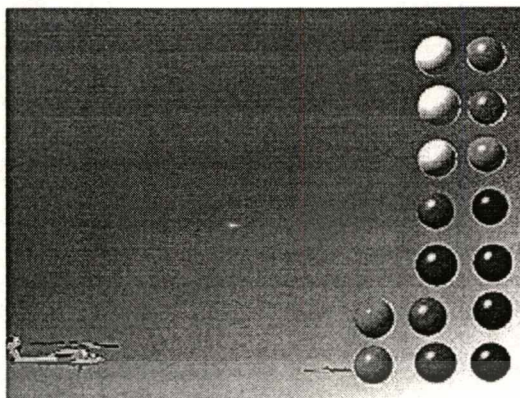
เมื่อผู้ใช้เลือกหมวดของการแสดงผลภาพกราฟฟิกเป็น โฉนท ซึ่งจะมีการเคลื่อนไหวได้  
ตอบกับผู้ใช้ ซึ่งควบคุมการเคลื่อนไหวขึ้น-ลงของโฉนทจากการออกเสียงที่ต่อเนื่อง ดังแสดง  
ใน ภาพที่ 5- 16



ภาพที่ 5- 16 แสดงการเคลื่อนไหวขึ้น - ลงของ โฉนท

### 5.2.2.10 การแสดงผลภาพกราฟฟิกแบบที่ 2

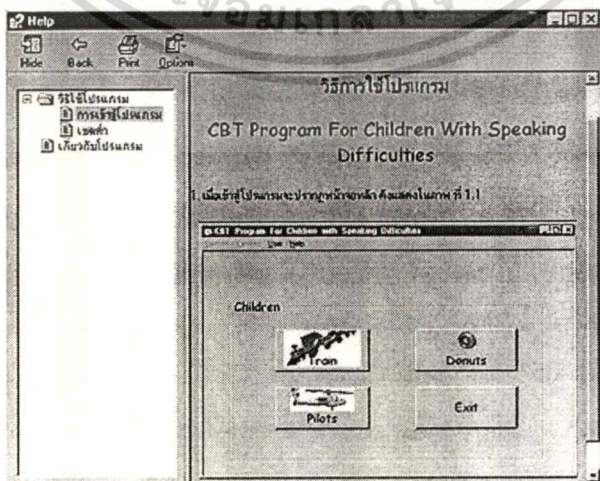
เมื่อผู้ใช้เลือกหมวดของการแสดงผลภาพกราฟฟิกเป็น เครื่องบิน ซึ่งจะมีการเคลื่อนไหว  
โต้ตอบกับผู้ใช้ ซึ่งควบคุมการเคลื่อนไหวขึ้น-ลงของเครื่องบินและกระสุนที่ทำลายลูกบอล โดย  
การออกเสียงที่ต่อเนื่อง และ เหมาะสมสอดคล้องกับระดับพลังเสียง และค่าพิตช์ที่นักแก้ไขการพูด  
กำหนด ดังแสดงใน ภาพที่ 5- 17



ภาพที่ 5- 17 การแสดงการเคลื่อนไหวกของเครื่องบิน

5.2.2.11 การแนะนำวิธีการใช้โปรแกรม

การแนะนำผู้ใช้โปรแกรม จะปรากฏเมื่อผู้ใช้เลือกรายการ Help จากรายการหลัก ซึ่งแสดงผลแบบ Html ใช้งานง่าย และแบ่งหมวดย่อยของคำแนะนำไว้ชัดเจนดังแสดงใน ภาพที่ 5- 18



ภาพที่ 5- 18 แนะนำวิธีการใช้โปรแกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 6

### บทสรุป

#### 6.1 ผลการพัฒนาโปรแกรม

จากการพัฒนาโปรแกรมมัลติมีเดียเพื่อช่วยฝึกควบคุมการพูด สำหรับผู้ป่วยที่มีปัญหาการพูด ผู้พัฒนาได้ศึกษา และ ใช้ความสามารถของโปรแกรมช่วยสร้างต่าง ๆ ได้แก่

6.1.1 MICROSOFT VISUAL BASIC 6.0 เพื่อสร้างฟอร์มและส่วนของการติดต่อกับผู้ใช้ ตลอดจน ควบคุมการทำงานของโปรแกรมให้เป็นไปตามที่ต้องการ

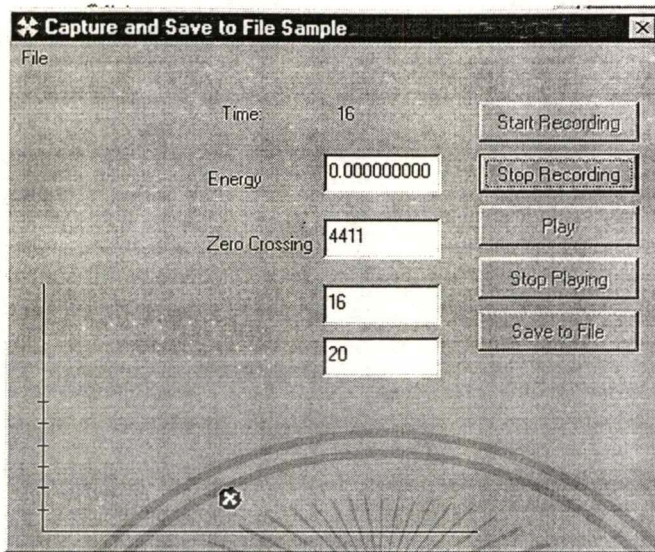
6.1.2 MICROSOFT DIRECTX SDK 7.0 เป็นตัวกลางในการติดต่อกับฮาร์ดแวร์ ซึ่งเป็นการทำงานในลักษณะเชิงวัตถุ (Object Oriented) โดยผู้พัฒนาไม่ต้องมีความรู้ ความเข้าใจเกี่ยวกับฮาร์ดแวร์มากนัก เนื่องจากเป็น โปรแกรมที่รวบรวมส่วนของการติดต่อกับฮาร์ดแวร์และ ไดรฟ์เวอร์ต่าง ๆ ไว้แล้ว ผู้พัฒนาเพียงแต่ศึกษาหน้าที่ วิธีการเรียกใช้ออบเจกต์ต่าง ๆ และ เมธอดต่าง ๆ ของแต่ละออบเจกต์เพื่อให้สอดคล้องกับงานที่ต้องการเท่านั้น

6.1.3 HTML HELP WORKSHOP 1.3 เป็นโปรแกรมเพื่อช่วยสร้าง HELP ในลักษณะที่เป็นแบบ Html ซึ่งกำลังได้รับความนิยมในการสร้าง Help online

6.1.4 ADOBE PHOTOSHOP 6.0 เป็นโปรแกรมที่ช่วยในการตกแต่งภาพ

#### 6.2 ปัญหาและอุปสรรคในการดำเนินงาน

จากการออกแบบสำหรับส่วนติดต่อกับผู้ใช้ที่เป็นกราฟฟิก ไม่สามารถพัฒนารูปแบบการแสดงผลแบบกราฟฟิก โดยใช้ความสามารถของ DirectDraw ตามที่กำหนดไว้ได้ หากแต่ได้จัดทำารแสดงผลแบบง่าย เพื่อแสดงถึงค่าที่วิเคราะห์ได้ ดังภาพที่ 6- 1

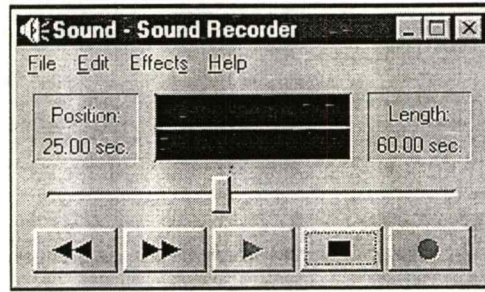


ภาพที่ 6-1 รูปแบบการแสดงผล

นอกจากนั้น การพัฒนาระบบงานเพื่อฝึกการควบคุมระดับเสียงสำหรับเด็กที่มีปัญหาในการพูดครั้งนี้ ไม่สามารถพัฒนาให้มีการโต้ตอบกับผู้ใช้แบบเรียลไทม์ ตามวัตถุประสงค์กำหนดไว้ในตอนต้นได้ สามารถสาเหตุแยกเป็นประเด็นต่าง ๆ ดังนี้ คือ

6.2.1 การัดเสียง จากการทดลองพบว่า การัดเสียงที่มีอยู่หลากหลาย ต่างก็มีคุณสมบัติที่แตกต่างกัน ซึ่งคุณสมบัติที่มีความเกี่ยวข้องกับการพัฒนาโปรแกรมนี้ ได้แก่

6.2.1.1 การตัดสัญญาณเสียงรบกวน จากการทดลอง พบว่า การัดเสียงบางรุ่นไม่สามารถตัดเสียงรบกวนได้ ทำให้ข้อมูลที่ได้มีความผิดพลาด เนื่องจากเมื่อทำการทดลองโดยบันทึกเสียง แต่ผู้ใช้ไม่ออกเสียงผ่านไมโครโฟน แต่จะปรากฏสัญญาณเสียงรบกวนส่งผลให้เมื่อโปรแกรมอ่านค่าจากบัฟเฟอร์ของ DirectSoundCaptureBuffer จะมีค่าตัวเลข ซึ่งมีทั้งค่าจำนวนเต็มบวก และจำนวนเต็มลบ และเมื่อใช้สูตรการคำนวณหาค่าพลังงานเสียง ซึ่งต้องนำค่าที่ได้มายกกำลังสอง ทำให้ได้ค่าพลังงานเสียงที่มากกว่าศูนย์ ซึ่งจะทำให้เกิดความผิดพลาด ซึ่งการพิจารณาว่าการัดเสียงรุ่นใด สามารถตัดเสียงรบกวนได้หรือไม่ นั้น ผู้พัฒนาใช้โปรแกรม Sound Recorder ทดสอบโดยทำการบันทึกเสียง โดยไม่ออกเสียงผ่านไมโครโฟน พบว่า การัดเสียงบางรุ่นสามารถตัดเสียงรบกวนได้ ดังแสดงใน ภาพที่ 6- 2 ในขณะที่การัดเสียงบางรุ่นไม่สามารถตัดเสียงรบกวนได้ ดังแสดงใน ภาพที่ 6-3



ภาพที่ 6-2 ผลจากการ์ดเสียงที่สามารถตัดเสียงรบกวน



ภาพที่ 6-3 ผลจากการ์ดเสียงที่ไม่สามารถตัดเสียงรบกวนได้

6.2.1.2 **Full Duplex** การ์ดเสียงบางรุ่นสามารถสนับสนุนการทำงานแบบ Full Duplex กล่าวคือ ในขณะที่ทำการบันทึกเสียง สามารถทำการเล่นเสียงได้ด้วย ก็จะช่วยให้สามารถโต้ตอบกับผู้ใช้แบบเรียลไทม์ได้ดียิ่งขึ้น ซึ่งแตกต่างกับการ์ดเสียงบางรุ่นที่ไม่สนับสนุนการทำงานในลักษณะนี้ ทำให้ในขณะที่ทำการบันทึกเสียง ไม่สามารถจะทำการเล่นเสียงได้ และในขณะที่ทำการเล่นเสียง ก็จะไม่สามารถทำการบันทึกเสียงได้ เช่นเดียวกัน ในการทดลองครั้งนี้ การสนับสนุนการทำงานแบบ Full Duplex จะช่วยให้การโต้ตอบกับผู้ใช้แบบเรียลไทม์ทำได้สะดวกขึ้น กล่าวคือ ในขณะที่ทำการบันทึกเสียง ก็จะสามารถอ่านข้อมูลจากบัพเฟอร์มาทำการคำนวณ เพื่อวิเคราะห์ค่าต่าง ๆ ได้ ซึ่งในทางกลับกัน หากไม่สนับสนุนการทำงานในลักษณะดังกล่าวข้างต้น ในขณะที่ทำการบันทึกเสียง ก็ไม่สามารถเข้าถึงบัพเฟอร์เพื่อนำตัวเลขมาทำการคำนวณเพื่อวิเคราะห์ได้ และเมื่อต้องการเข้าถึงบัพเฟอร์ ก็ต้องหยุดบันทึกเสียงด้วย

6.2.2 **คุณสมบัติของภาษาที่ใช้ในการพัฒนาโปรแกรม** เนื่องจาก Microsoft Visual Basic 6.0 ไม่อนุญาตให้ผู้พัฒนาเข้าถึงหน่วยความจำได้โดยตรง ดังนั้นเมื่อต้องการอ่านข้อมูลเสียงที่ได้จากการบันทึกเสียงผ่านไมโครโฟน ซึ่งถูกเก็บไว้ในบัพเฟอร์ซึ่งถูกสร้างขึ้นโดยออบเจกต์ เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

DirectSoundCaptureBuffer ของ Microsoft DirectX SDK 7.0 จึงต้องใช้เมธอด ReadBuffer ของออบเจกต์ DirectSoundCaptureBuffer เพื่ออ่านข้อมูลเสียงดังกล่าวที่อยู่ในบัฟเฟอร์มาเก็บไว้ในอาร์เรย์ก่อน แล้วจึงจะสามารถอ่านข้อมูลจากอาร์เรย์มาทำการคำนวณวิเคราะห์ค่าต่าง ๆ ได้

6.2.3 ระยะเวลา ในการกำหนดขนาดของบัฟเฟอร์เพื่อเก็บข้อมูลเสียงที่ต้องการวิเคราะห์ ได้จากการคำนวณขนาดของข้อมูลเสียงจากวิธีการที่แสดงในเอกสารข้างต้น ซึ่งบัฟเฟอร์ที่ได้นั้น จะมีลักษณะที่ต้องมีการใช้วนกันซ้ำไปซ้ำมา กล่าวคือ เมื่อไปถึงตำแหน่งสุดท้ายที่จองไว้ ก็ จะวนกลับไปยังตำแหน่งเริ่มต้นอีก ดังนั้นระยะเวลาที่ควรหยุดบันทึกเสียง แล้วอ่านค่าเพื่อ วิเคราะห์ข้อมูล เพื่อให้ได้ข้อมูลที่ต้องการ ครบถ้วน โดยไม่มีข้อมูลใหม่มาทับข้อมูลเก่าที่ยังไม่ ได้นำมาวิเคราะห์ จึงเป็นเรื่องสำคัญที่ต้องคำนึงถึง เนื่องจากหากกำหนดบัฟเฟอร์ไว้น้อย แต่ ช่วงเวลาในการบันทึกเสียงมากเกินไป ก็จะทำให้ข้อมูลที่อยู่ในบัฟเฟอร์ถูกทับด้วยข้อมูลใหม่ ทำให้เกิดความผิดพลาด

6.2.4 เนื่องจากผู้พัฒนาใช้ Microsoft DirectX 7.0 ในการติดต่อกับฮาร์ดแวร์ ซึ่งมีลักษณะ การทำงานแบบเชิงวัตถุ (Object Oriented) ในการพัฒนาโปรแกรม ซึ่งผู้พัฒนายังไม่มีความ ชำนาญดีพอ จึงทำให้ต้องเสียเวลาในการศึกษานานพอสมควร ดังนั้นแบบจำลองที่ได้อาจจะยัง ไม่สมบูรณ์ หรือมีข้อผิดพลาด นอกจากนั้นโปรแกรม Microsoft DirectX ถูกพัฒนาขึ้น เพื่อสนับสนุนการสร้าง Application ด้วยภาษา C หรือ C++ แต่สำหรับ Visual Basic ที่ผู้ พัฒนาเลือกใช้นั้น มีบางออบเจกต์ของโคเรคอกซ์ ที่ยังไม่สามารถเอื้อให้ได้ จึงทำให้ โปรแกรมไม่สามารถทำบางอย่างได้เช่นเดียวกับการพัฒนาโปรแกรมด้วยภาษาซี

6.2.5 เนื่องจากเป็นโปรแกรมมัลติมีเดียที่ใช้กับเด็ก จึงมีการคาดหวังว่าจะต้องประกอบด้วย รูปภาพที่สวยงาม น่าใช้ และมีความดึงดูดใจ แต่เนื่องจากผู้พัฒนาเองมีความรู้ ความ สามารถและความถนัดด้านศิลปะน้อยมาก ดังนั้นโปรแกรมจึงสามารถทำงานได้เท่าที่ควร จะทำได้เท่านั้น แต่โปรแกรมยังขาดความสวยงาม ความน่าสนใจ

### 6.3 ประโยชน์ที่ได้รับ

จากการศึกษาและพัฒนาโปรแกรม ทำให้ผู้พัฒนา ได้รับประโยชน์ ดังนี้ คือ

6.3.1 จากการศึกษาและพัฒนาโดยใช้โปรแกรม Microsoft DirectX ทำให้เป็นจุดเริ่มต้น

ในการที่จะพัฒนาโปรแกรมในลักษณะที่เป็นมัลติมีเดีย หรือโปรแกรมจำพวกเกม เพื่อ เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประยุกต์ใช้กับงานด้านอื่น ๆ ได้ง่ายขึ้น ตลอดจนสามารถเผยแพร่และให้คำแนะนำกับนักเรียนในโรงเรียนที่ให้ความสนใจกับการพัฒนาเกมได้

6.3.2 จากการศึกษาและพัฒนา help โดยใช้ html help workshop 1.3 ทำให้เกิดความรู้ความชำนาญ และสามารถนำไปประยุกต์ใช้กับการสร้าง help ในการแอปพลิเคชันอื่น ๆ ได้

6.3.3 เกิดความรู้ ความชำนาญในการใช้ภาษา Visual Basic มากยิ่งขึ้น สามารถนำพัฒนาโปรแกรมอื่นต่อไปได้



## บรรณานุกรม

กิดานันท์ มลิทอง. 2540. เทคโนโลยีการศึกษาและนวัตกรรม. กรุงเทพฯ : สำนักพิมพ์แห่ง  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย.

ทัศนเวท วีระวัฒน์. 2541. “การรู้จำเสียงคำไทยเฉพาะบุคคล” วิทยานิพนธ์วิศวกรรมไฟฟ้า  
บัณฑิตวิทยาลัย, สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง.

เนียนศิริ ขำหรั่ง. 2542 . “ การออกแบบและพัฒนาโปรแกรมคอมพิวเตอร์สื่อประสมเพื่อ  
ช่วยเหลือผู้ที่มีปัญหาด้านการพูด.” โครงการศึกษาระดับปริญญาโท วิทยาศาสตร์มหา-  
บัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีสารสนเทศ คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ สถาบัน  
เทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เบญจมาศ พระธานี. 2541. บทบาทของนักแก้ไขการพูดและปัญหาในการทำงานด้าน  
ความผิดปกติความผิดปกติทางการพูดและภาษา. [on line]. Available :  
<http://medinfo.psu.ac.th/smj2/171/smj1718.htm>

ปวิณา เตโช และ ปิยะวรรณ ปิยะพรหมดี. 2541 “การแยกแยะและรู้จำข้อมูลเสียง”  
ปริญญาานิพนธ์ วิศวกรรมอิเล็กทรอนิกส์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า  
เจ้าคุณทหารลาดกระบัง, 2541.

ศุริน สิริธนาวุฒิ. 2542. “ การออกแบบและพัฒนาสื่อประสมแบบออนไลน์ช่วยในการ  
เรียนรู้สำหรับเด็ก”. โครงการศึกษาระดับปริญญาโท วิทยาศาสตร์มหาบัณฑิต สาขา  
วิชาเทคโนโลยีสารสนเทศ คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ สถาบันเทคโนโลยี  
พระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

สุทธิ ฌ ระนอง. 2542. Multimedia Learning Center. [Online]. Available :  
<http://www.soothi.hypermart.net>

อุทัย ดุลยเกษม. 2542 . ศึกษาเรียนรู้. กรุงเทพฯ : มูลนิธิสดศรี – สฤษดิ์วงศ์.

อารีย์ พันธุ์มณี . 2540. ความคิดสร้างสรรค์กับการเรียนรู้. กรุงเทพฯ : ดันอ้อ แกรมมี่.

Chen, C.H. ., Editor. 1988. **Signal Processing Handbook**. New York: Marcel Dekker .

D.Root Michael and R.Boer James. 1999. **DirectX Complete**. New York: McGraw Hill.

Hillman, David. 1998. **Multimedia technology and applications**. Albany: Delmar.

Microsoft Corporation. -1993. **Microsoft Win 32 programmer's reference**.

Redmond, WA : Microsoft Press.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Microsoft Corporation. 1999. **MSDN Library Visual 6.0**. [CD-ROM]

Microsoft Corporation. 1999. **Microsoft DirectX SDK Help**. [CD-ROM]

Microsoft Corporation. 2000. **Microsoft DirectX**. [Online]. Available :

<http://www.microsoft.com/directX>,

Pohlmann, Ken C. 1991. **Principles of digital audio**. Carmel, IN : SAMS



## ประวัติผู้เขียน

ชื่อผู้เขียน

นางสาวอัญชลี หมัดอูมา

วุฒิการศึกษาระดับปริญญาตรี

ค.บ. (คอมพิวเตอร์ศึกษา)

สถานที่สำเร็จการศึกษา

คณะวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี

สถาบันราชภัฏเพชรบุรี จังหวัดเพชรบุรี

ที่อยู่ปัจจุบัน

161/42 หมู่ 1 ตำบลควนลัง อำเภอหาดใหญ่

จังหวัดสงขลา 90110

ตำแหน่ง

อาจารย์ 1 ระดับ 4

สถานที่ทำงาน

โรงเรียนหาดใหญ่วิทยาลัยสมบูรณกุลกันยา อำเภอ

หาดใหญ่ จังหวัดสงขลา 90110

