

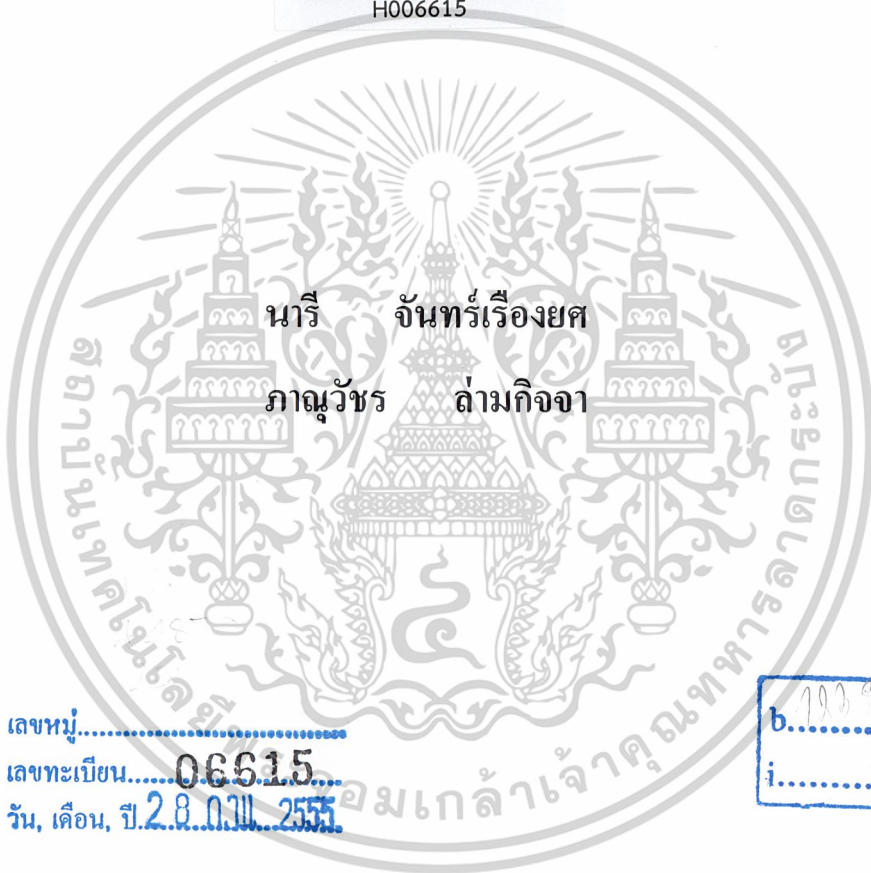
ห้องสมุดคณะเทคโนโลยีสารสนเทศ พระจอมเกล้าลาดกระบัง

กระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

WHITEBOARD ELECTRONIC BY WIIMOTE



H006615



นารี จันทร์เรืองยศ  
ภาณุวัชร ล้ามกิจจา

เลขหมู่.....  
เลขทะเบียน.....06615.....  
วัน, เดือน, ปี 2.8.0.11.2555

b. 1889 2217  
i. ....

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของ

การศึกษาตามหลักสูตรวิทยาศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีสารสนเทศ

คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ภาคเรียนที่ 2 ปีการศึกษา 2553

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่ออนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กระดานอัจฉริยะโดยใช้วีโมท

WHITEBOARD ELECTRONIC BY WIIMOTE

โดย

นารี จันทร์เรืองยศ

ภาณุวัชร ล้ามกิจจา

อาจารย์ที่ปรึกษา

ดร. ปานวิทย์ ชูระนิต



ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของ

การศึกษาตามหลักสูตรวิทยาศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีสารสนเทศ

คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

**WHITEBOARD ELECTRONIC BY WIIMOTE**



**A PROJECT SUBMITTED IN PARTIAL FULLFILLMENT  
OF THE REQUIREMENT FOR THE DEGREE OF  
BACHELOR OF SCIENCE PROGRAM IN INFORMATION TECHNOLOGY  
FACULTY OF INFORMATION TECHNOLOGY  
KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG**

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



**COPYRIGHT 2011**

**SCHOOL OF GRADUATE STUDIES**

เอกสารนี้เป็นทรัพย์สินของสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง โดยขึ้นต่อการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ใบรับรองวิทยานิพนธ์ ประจำปีการศึกษา 2553

คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง กระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

WHITEBOARD ELECTRONIC BY WIIMOTE

ผู้จัดทำ

- |                 |               |              |          |
|-----------------|---------------|--------------|----------|
| 1. นางสาว นารี  | จันทร์เรืองยศ | รหัสนักศึกษา | 50070015 |
| 2. นาย ภาณุวัชร | ล้ำกิจจา      | รหัสนักศึกษา | 50070064 |

  
.....อาจารย์ที่ปรึกษา

(ดร. ปานวิทย์ ชูชนะนุติ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

|                  |                                 |               |              |          |
|------------------|---------------------------------|---------------|--------------|----------|
| หัวข้อโครงการ    | กระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท |               |              |          |
| นักศึกษา         | นางสาวนารี                      | จันทร์เรืองยศ | รหัสนักศึกษา | 50070015 |
|                  | นายภาณุวัชร                     | ถ่ามกิจจา     | รหัสนักศึกษา | 50070064 |
| ปริญญา           | วิทยาศาสตร์บัณฑิต               |               |              |          |
| สาขาวิชา         | เทคโนโลยีสารสนเทศ               |               |              |          |
| ปีการศึกษา       | 2553                            |               |              |          |
| อาจารย์ที่ปรึกษา | ดร. ปานวิทย์ ฐะนุติ             |               |              |          |

### บทคัดย่อ

กระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท เป็นการนำวีโมทซึ่งเป็นอุปกรณ์ในการเล่นเกมน มาใช้งานร่วมกับปากกาอินฟราเรดที่สร้างขึ้น เพื่อให้จำลองเป็นกระดานเสมือนช่วยให้การเรียนการสอนนั้นง่ายขึ้น โดยจากการเขียนข้อความบนกระดานปกตินั้นจะไม่สามารถบันทึกข้อความหรือบันทึกไฟล์ได้ กระดานเสมือนนี้จะช่วยให้สามารถบันทึกสิ่งที่เขียนบนกระดานออกมาได้โดยการใชวีโมทหันเข้าหาจอรับเพื่อคอยตรวจจับแสงอินฟราเรดจากหลอดอินฟราเรดที่ติดอยู่ปลายปากกา แล้วส่งข้อมูลตำแหน่งของอินฟราเรดไปยังเครื่องคอมพิวเตอร์โดยผ่านบลูทูธ นอกจากนั้นยังสามารถบันทึกรายละเอียดการสอนเป็นไฟล์ภาพนิ่งและไฟล์วีดีโอได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

|                |                                  |             |                     |
|----------------|----------------------------------|-------------|---------------------|
| <b>Title</b>   | Whiteboard Electronic By Wiimote |             |                     |
| <b>Student</b> | Ms.Naree                         | Janruangyos | Student ID 50070015 |
|                | Mr.Panuwat                       | Lamkrija    | Student ID 50070064 |
| <b>Degree</b>  | Bachelor of Science              |             |                     |
| <b>Program</b> | Information technology           |             |                     |
| <b>Year</b>    | 2010                             |             |                     |
| <b>Advisor</b> | Dr.Panwit                        | Tuwanut     |                     |

## ABSTRACT

Whiteboard electronic by Wiimote. Wiimote is the device used for play game. To use in conjunction with the infrared pen created. To simulate a virtual board enables teaching and learning is easier. From the writing on the normal board, it is cannot record or save file. Virtual board can save what is written on the board out by using Wiimote facing the board for receive infrared signal form infrared lamps affixed to the pen and send point to computer with Bluetooth. In addition , it can record the details of the teaching slides and video files.

# กิตติกรรมประกาศ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จลุล่วงได้ด้วยความกรุณาจากอาจารย์ที่ปรึกษา ดร.ปานวิทย์ ชูวะนุติ ที่ได้ให้ความช่วยเหลือและแนะนำแนวทางในการแก้ไขปรับปรุงเมื่อเกิดปัญหาต่างๆขึ้นในระหว่างการทำโครงการตลอดจนให้ความรู้และประสบการณ์ที่ดีในการทำงาน

ขอกราบขอบพระคุณอาจารย์ทุกท่านที่ได้ประสิทธิ์ประสาทวิชาความรู้ที่มีประโยชน์คอยให้คำปรึกษาและชี้แนะแนวทางในการแก้ไขปัญหาต่างๆ ให้สำเร็จลุล่วงไปได้

ขอขอบคุณพี่ เพื่อนและน้องคณะเทคโนโลยีสารสนเทศ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบังทุกคนที่ได้ให้การช่วยเหลือทั้งความรู้ ความช่วยเหลือ คำแนะนำ และกำลังใจตลอดการทำโครงการ

ขอขอบคุณ บิดา มารดา และครอบครัวของข้าพเจ้า ที่ให้กำลังใจและคอยสนับสนุนในทุกๆ ด้านมาโดยตลอด

สุดท้ายนี้ขอขอบคุณสมาชิกในกลุ่มที่ได้ร่วมกันทำโครงการด้วยความพยายามมานะอดทน เพื่อให้ปริญญานิพนธ์เล่มนี้สำเร็จโดยสมบูรณ์



นารี จันทร์เรืองยศ  
ภาณุวัชร ล่ามกิจจา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# สารบัญ

|   | หน้า     |
|---|----------|
| บทคัดย่อภาษาไทย.....                              | I        |
| บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....                           | II       |
| กิตติกรรมประกาศ.....                              | III      |
| สารบัญ.....                                       | IV       |
| สารบัญรูป.....                                    | VII      |
| สารบัญตาราง.....                                  | IX       |
| <b>บทที่ 1 บทนำ.....</b>                          | <b>1</b> |
| 1.1 ความเป็นมาของโครงการ.....                     | 1        |
| 1.2 วัตถุประสงค์ของการศึกษา.....                  | 1        |
| 1.3 ขอบเขตของโครงการ.....                         | 2        |
| 1.4 ขั้นตอนการพัฒนาระบบ.....                      | 2        |
| 1.5 ข้อจำกัดของการพัฒนา.....                      | 2        |
| 1.6 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ.....                | 3        |
| 1.7 เครื่องมือที่ใช้ในการพัฒนา.....               | 3        |
| <b>บทที่ 2 ทฤษฎีพื้นฐานที่เกี่ยวข้อง.....</b>     | <b>4</b> |
| 2.1 Wiimote.....                                  | 4        |
| 2.2 Infrared.....                                 | 5        |
| 2.2.1 การค้นพบรังสีอินฟราเรด.....                 | 5        |
| 2.2.2 การประยุกต์ใช้อินฟราเรดในชีวิตประจำวัน..... | 6        |
| 2.2.3 ข้อดี.....                                  | 6        |
| 2.2.4 ข้อเสีย.....                                | 6        |
| 2.2.5 อินฟราเรดกับวีโมท.....                      | 7        |
| 2.3 บลูทูธ.....                                   | 7        |
| 2.3.1 ความเป็นมาของบลูทูธ.....                    | 7        |
| 2.3.2 ความหมายของบลูทูธ.....                      | 8        |
| 2.3.3 การทำงานของบลูทูธ.....                      | 8        |
| 2.4 Moving Average Filter.....                    | 9        |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# สารบัญ(ต่อ)

|   | หน้า      |
|---|-----------|
| 2.5 การทำงานของตัวกรอง .....                                  | 10        |
| <b>บทที่ 3 การออกแบบโครงการ.....</b>                          | <b>11</b> |
| 3.1 ปากกาหลอดอินฟราเรด .....                                  | 11        |
| 3.2 แปลงลบกระดานอินฟราเรด .....                               | 12        |
| 3.3 ตัวติดอินฟราเรด .....                                     | 13        |
| 3.4 การปรับและตั้งค่าเริ่มต้นของฉากกระดานรับภาพ.....          | 13        |
| 3.5 การวัดประสิทธิภาพปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดของฉากรับภาพ..... | 14        |
| <b>บทที่ 4 การทำงานของโปรแกรม.....</b>                        | <b>15</b> |
| 4.1 ขั้นตอนการทำงานของ โปรแกรม .....                          | 16        |
| 4.1.1 การเชื่อมต่อกับวี โมท .....                             | 16        |
| 4.1.2 การกำหนดขอบเขตของกระดาน.....                            | 17        |
| 4.2 การเปิด / ปิด และตั้งค่าการบันทึกข้อมูลการทำงาน .....     | 20        |
| 4.2.1การเปิด / ปิด การบันทึกข้อมูลการทำงาน .....              | 20        |
| 4.2.2 การตั้งค่าการบันทึกการทำงาน .....                       | 20        |
| 4.2.2.1 การตั้งค่าการบันทึกภาพการทำงาน .....                  | 20        |
| 4.2.2.2 การตั้งค่าการบันทึกวีดีโอการทำงาน .....               | 22        |
| 4.3 การใช้งานกระดาน .....                                     | 24        |
| 4.4 การใช้งานอุปกรณ์อินฟราเรด.....                            | 26        |
| 4.4.1ปากกาอินฟราเรด .....                                     | 26        |
| 4.4.2 แปลงลบกระดานอินฟราเรด .....                             | 26        |
| 4.4.3 ตัวติดกระดานอินฟราเรด .....                             | 2         |
| <b>บทที่ 5 การทดลอง .....</b>                                 | <b>28</b> |
| 5.1 การทดลองการปรับค่าเริ่มต้นขนาดขอบเขตของกระดาน .....       | 28        |
| 5.1.1 การทดลองที่ 1 .....                                     | 28        |
| 5.1.2 การทดลองที่ 2 .....                                     | 30        |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สารบัญ(ต่อ)

|  | หน้า |
|--|------|
| 5.2 การทดลองเพื่อหาค่าความละเอียดของเส้นที่เหมาะสม ..... | 32   |
| บทที่ 6 สรุป.....  | 33   |
| บรรณานุกรม .....   | 34   |
| ภาคผนวก .....  | 35   |
| ภาคผนวก ก คู่มือการติดตั้ง โปรแกรม .....                 | 36   |
| ภาคผนวก ข คู่มือการใช้งานโปรแกรม.....                    | 45   |
| ประวัติผู้เขียน .....                                    | 49   |



# สารบัญรูป

| รูปที่   | หน้า |
|--|------|
| 2.1 วิโมท .....  | 4    |
| 2.2 การส่งสัญญาณบลูทูธ .....   | 7    |
| 3.1 รูปแบบโครงสร้างปากกาอินฟราเรด .....                                      | 11   |
| 3.2 รูปแบบโครงสร้างเปลงลบกระดานอินฟราเรด .....                               | 12   |
| 3.3 รูปแบบโครงสร้างตัวติดอินฟราเรด .....                                     | 13   |
| 4.1 แสดงหน้าต่างโปรแกรมเมื่อเปิดใช้งาน .....                                 | 15   |
| 4.2 แสดงการเชื่อมต่อโปรแกรมกับวิโมท.....                                     | 16   |
| 4.3 แสดงหน้าต่างเมนู Calibration.....  | 17   |
| 4.4 แสดงหน้าต่างของการกำหนดขอบเขตของกระดาน.....                              | 17   |
| 4.5 การเปิดตัวติดกระดานบนกระดานธรรมดา.....                                   | 18   |
| 4.6 แสดงหน้าต่างโปรแกรมเมื่อทำการกดปุ่ม Sum เพื่อทำการคำนวณขอบเขตกระดาน..... | 18   |
| 4.7 แสดงหน้าต่างโปรแกรมหลังการกำหนดขอบเขต .....                              | 19   |
| 4.8 แสดงค่าคำนวณประสิทธิภาพหน้าจอ เมื่อทำการกำหนดขอบเขตแล้ว.....             | 19   |
| 4.9 แสดงการเปิด / ปิด การบันทึกข้อมูลการทำงาน.....                           | 20   |
| 4.10 แสดงเมนูการตั้งค่าการบันทึกรูปภาพ .....                                 | 21   |
| 4.11 แสดงการเปิดดูรูปภาพหลังการบันทึกแล้ว .....                              | 21   |
| 4.12 แสดงหน้าต่างเมนูการตั้งค่าบันทึกวีดีโอ.....                             | 22   |
| 4.13 แสดง Play List เมื่อมีการบันทึกวีดีโอแล้ว .....                         | 23   |
| 4.14 แสดงการพร้อมใช้งานของกระดาน.....  | 24   |
| 4.15 แสดงหน้ากระดาน .....  | 24   |
| 4.16 แสดงหน้ากระดาน .....  | 25   |
| 4.17 แสดงการเปิดไฟล์ภาพเพื่อแก้ไข.....                                       | 25   |
| 4.18 ปากกาอินฟราเรด.....   | 26   |
| 4.19 เปลงลบกระดานอินฟราเรด.....  | 26   |
| 4.20 ตัวติดกระดานอินฟราเรด.....  | 27   |
| 5.1 วางวิโมทในแนวหันเข้าหาถึงกลางกระดาน .....                                | 28   |
| 5.2 วางวิโมทในแนวหันเข้าหากระดานจากด้านข้างทำมุมประมาณ 45 องศา .....         | 30   |
| 5.3 ก่อนปรับความละเอียดเส้น .....  | 32   |

# สารบัญรูป(ต่อ)

| รูปที่  | หน้า |
|---|------|
| 5.4 หลังปรับความละเอียดเส้น.....                                    | 32   |
| ก.1 แสดงภาพการดับเบิ้ลคลิกที่ setup.....                            | 36   |
| ก.2 แสดงการเลือกภาษา .....  | 36   |
| ก.3แสดงการตรวจสอบโปรแกรม .....                                      | 37   |
| ก.4แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรม Hypercam2 .....                       | 37   |
| ก.5แสดงการยอมรับเงื่อนไขเพื่อดำเนินการติดตั้ง.....                  | 37   |
| ก.6 แสดงการเลือกพื้นที่ที่ต้องการติดตั้ง.....                       | 37   |
| ก.7 โปรแกรมดำเนินการติดตั้ง .....                                   | 39   |
| ก.8 ดำเนินการติดตั้ง MS .Net Framework4.0.....                      | 39   |
| ก.9 ดำเนินการติดตั้ง MS .Net Framework4.0.....                      | 40   |
| ก.10 แสดงการติดตั้ง MS .Net Framework4.0 เสร็จสิ้น.....             | 40   |
| ก.11 แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท..... | 41   |
| ก.12 แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท..... | 41   |
| ก.13แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท.....  | 42   |
| ก.14แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท.....  | 42   |
| ก.15แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท.....  | 43   |
| ก.16แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท.....  | 43   |
| ก.17 แสดงการสิ้นสุดการติดตั้งโปรแกรม.....                           | 44   |
| ข.1 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Whiteboard.....                        | 45   |
| ข.2 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Calibration .....                      | 46   |
| ข.1 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Capture Screen.....                    | 47   |
| ข.2 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Video.....                             | 48   |

# สารบัญตาราง

| ตารางที่                  | หน้า |
|---------------------------|------|
| 5.1 ความห่าง 2 เมตร ..... | 29   |
| 5.2 ความห่าง 3 เมตร ..... | 29   |
| 5.3 ความห่าง 4 เมตร ..... | 29   |
| 5.4 ความห่าง 3 เมตร ..... | 30   |
| 5.5 ความห่าง 4 เมตร ..... | 31   |



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 ความเป็นมาของโครงการ

เนื่องจากในปัจจุบันสื่อการเรียนการสอนมักมีการนำอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ต่างๆ เข้ามาใช้งานเพื่อเพิ่มความสะดวกสบายในการสอนมากขึ้น แต่อุปกรณ์บางอย่างก็ยังไม่สามารถตอบสนองความสะดวกสบายนั้นได้เท่าที่ควร เนื่องจากผู้ใช้ไม่สามารถใช้งานได้อย่างถนัด เช่น การสอน โดยการเขียนบนกระดานซึ่งมีพื้นที่จำกัด หากเขียนไม่พอก็จะต้องทำการลบข้อความบางส่วนทิ้ง ซึ่งอาจทำให้นักศึกษาบางคนที่ยังจดบันทึกไม่เสร็จ ทำให้นักศึกษาไม่สามารถนำกลับไปทบทวนได้

Whiteboard Electronic by Wiimoteจึงเป็นทางเลือกหนึ่งที่สามารถช่วยให้การเรียนการสอนนั้นสะดวกมากขึ้น เนื่องจากผู้ใช้งานสามารถเขียนบนกระดานได้โดยตรงโดยสิ่งที่เขียนบนกระดานจะไปแสดงผลอยู่บนหน้าจอคอมพิวเตอร์ และยังสามารถบันทึกสิ่งที่แสดงผลบนหน้าจอได้ ทำให้นักศึกษาสามารถนำกลับไปทบทวน หรือนำไปใช้ประโยชน์ต่อได้อีก

### 1.2 วัตถุประสงค์ของการศึกษา

- เพื่อช่วยให้การเรียนการสอนมีความสะดวกมากยิ่งขึ้น
- พัฒนาโปรแกรมเพื่อรองรับการใช้งานของ Wiimote
- เพื่อศึกษาความรู้เรื่องการรับ - ส่งข้อมูลผ่านสัญญาณ Infrared และ สัญญาณเชื่อมต่อ Bluetooth

### 1.3 ขอบเขตของโครงการ

- ปากกาที่ใช้ในการเขียน มีสองสี และหนึ่งแปรงลบกระดาน
- พัฒนาโปรแกรมที่สามารถบันทึกสิ่งต่างๆที่เขียนบนกระดานออกมาเป็นไฟล์รูปภาพได้
- พัฒนาโปรแกรมโดยภาษา Visual Basic
- ศึกษาข้อมูล Whiteboard Electronic ที่มีอยู่ตามท้องตลาดเพื่อนำมาประยุกต์ใช้กับโครงการ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 1.4 ขั้นตอนการพัฒนาระบบ

เริ่มจากการศึกษาความสามารถในการทำงานของ Wiimote ว่าสามารถทำอะไรได้บ้าง และมีการทำงานอย่างไร โดยศึกษาจาก Wiimote Library และทดสอบการเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ผ่านทางบลูทูธ ต่อมาจึงทำการพัฒนาโปรแกรมเบื้องต้นเพื่อศึกษาฟังก์ชันที่มีอยู่ใน Library จากนั้นวางแผนการพัฒนาโปรแกรม โดยมีขั้นตอนการดำเนินงานดังนี้

1. การเตรียมการเบื้องต้น
  - 1.1 ศึกษาฟังก์ชันที่มีใน Wiimote Library จาก API บนอินเทอร์เน็ต
  - 1.2 ศึกษา Software และ Hardware ว่ามีความเหมาะสมที่จะนำมาใช้พัฒนาแอปพลิเคชันมากน้อยแค่ไหน
  - 1.3 จัดหาอุปกรณ์ฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์เพื่อนำมาใช้พัฒนา
2. การวิเคราะห์และออกแบบแอปพลิเคชัน
3. ทำการพัฒนาแอปพลิเคชัน และดูปัญหาที่เกิดขึ้นในการพัฒนา
4. ประเมินผลการทำงาน
5. สรุปผลและข้อเสนอแนะ

## 1.5 ข้อจำกัดของการพัฒนา

ในการพัฒนายังคงมีปัญหาในเรื่องการลากปากกาอินฟราเรดเร็วๆ อาจจะทำให้เกิดการของเส้นที่ลาก และเส้นที่ลากโดยปากกาอินฟราเรดนั้นอาจจะไม่เรียบเนียนเท่ากับการใช้ปากกาไวท์บอร์ดธรรมดา

## 1.6 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. สามารถช่วยให้หน่วยงานที่ต้องการใช้งาน Electronic Whiteboard ประหยัดงบประมาณในการจัดหาอุปกรณ์
2. สะดวกต่อการพกพาเพื่อนำไปใช้งาน เนื่องจากอุปกรณ์ที่ใช้มีขนาดเล็กและสามารถเชื่อมต่อกับเครื่องคอมพิวเตอร์ได้ง่ายโดยผ่านสัญญาณ Bluetooth
3. สามารถช่วยให้อาจารย์ผู้สอนบันทึกไฟล์ที่สอนบนกระดาน เพื่อนำไปให้กับนักศึกษา นำไปศึกษาทบทวนเพิ่มเติมได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 1.7 เครื่องมือที่ใช้ในการพัฒนา

- **Hardware**
  - **Computer Specification**
    - CPU Core 2 Duo 2.6GHz
    - DDR-RAM 2 GB
    - Harddisk WD 160GB
    - VGA Card NVIDIA Gforce 8600GT
  - **Other**
    - Wiimote
    - หลอดอินฟราเรด
    - ถ่านนาฬิกา
    - สายไฟ
    - ขาตั้งกล้อง
- **Operating System and Software**
  - Microsoft Window 7
  - Visual Basic Studio

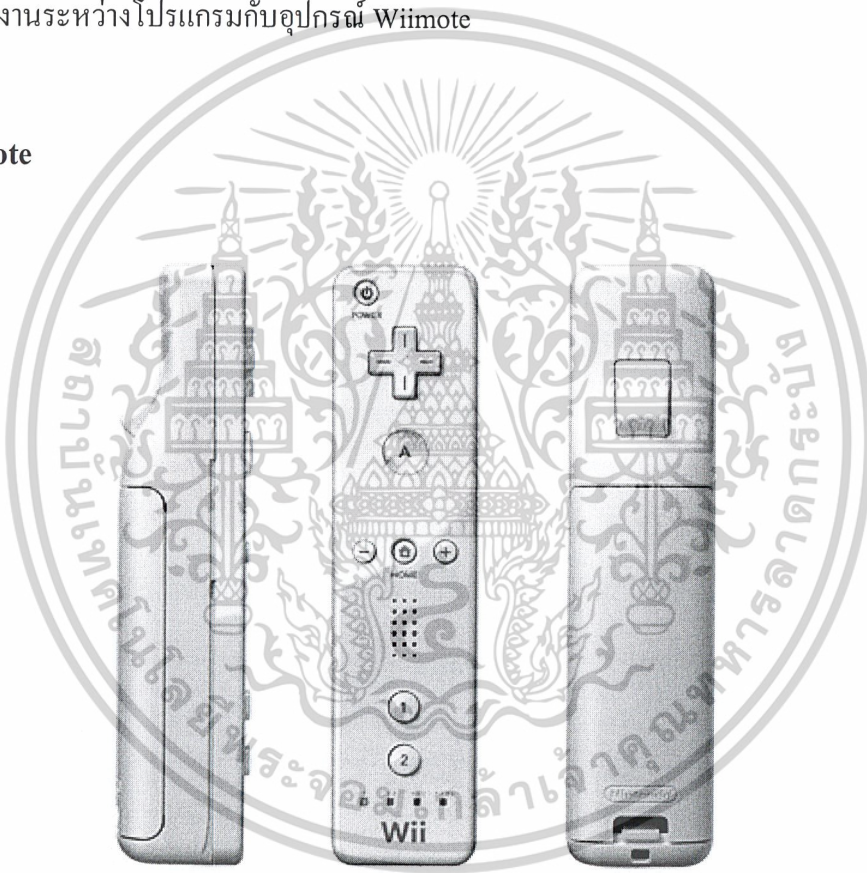
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 2

# ทฤษฎีที่เกี่ยวข้อง

ในการจัดทำโครงการนี้จำเป็นต้องมีความรู้ความเข้าใจในการเขียนโปรแกรมคอมพิวเตอร์แบบ OOP ( Object-Oriented Programming ) และศึกษาวิธีการทำงานของอุปกรณ์ Wiimote ที่ได้รวบรวมเอาฟังก์ชันที่สำคัญต่าง ๆ ไว้มากมายในรูปของ Library Files ด้วยเหตุผลดังกล่าวจึงจำเป็นต้องมีทฤษฎีเพื่อรองรับการจัดทำโครงการดังกล่าว เพื่อที่จะสามารถเข้าใจหลักการการทำงานระหว่างโปรแกรมกับอุปกรณ์ Wiimote

### 2.1 Wiimote



รูปที่ 2.1 วิโมท

วิโมท คือจอยคอนโทรลเลอร์ของเครื่องเล่นเกมวี (Wii) ของบริษัทนินเทนโด (Nintendo) วิโมทจะใช้แบตเตอรี่ขนาด AA 2 ก้อน สามารถใช้งานติดต่อกันได้ประมาณ 30-60 ชั่วโมง มีเทคโนโลยีบลูทูธ 2.4 GHz ในการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์อื่น ๆ นอกจากนี้ตัววิโมทยังมีหน่วยความจำขนาด 4000 ไบต์ ซึ่งใช้ในการเก็บข้อมูลการตั้งค่า

ปุ่มบนวิโมท ทั้งหมดทำงานแบบดิจิทัล ได้แก่ปุ่มบังคับทิศทาง (D-Pad), ปุ่ม A,B,1,2,-,+,Power,Home และปุ่ม SYNCHRO ซึ่งจะอยู่ด้านข้างถึงด้านซึ่งใช้สำหรับเชื่อมต่อกับอุปกรณ์อื่นไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ได้ นอกจากนี้บนตัววิโมทยังมี LED 4 ดวงไว้ใช้สำหรับบอกระดับพลังงานที่เหลืออยู่ได้อีกด้วย และยังมีมอเตอร์สั้นอยู่ภายในซึ่งสามารถที่จะเปิดปิดได้

## 2.2 Infrared

รังสีอินฟราเรด (อังกฤษ: Infrared (IR)) มีชื่อเรียกอีกชื่อว่า รังสีใต้แดง หรือรังสีความร้อน เป็นคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าที่มีความยาวคลื่นอยู่ระหว่างคลื่นวิทยุและแสงมีความถี่ในช่วง 10<sup>11</sup> – 10<sup>14</sup> เฮิรตซ์ มีความถี่ในช่วงเดียวกับ ไมโครเวฟ มีความยาวคลื่นอยู่ระหว่างแสงสีแดงกับคลื่นวิทยุ สสารทุกชนิดที่มีอุณหภูมิอยู่ระหว่าง -200 องศาเซลเซียสถึง 4,000 องศาเซลเซียส จะปล่อยรังสีอินฟราเรดออกมา คุณสมบัติเฉพาะตัวของรังสีอินฟราเรด เช่น ไม่เบี่ยงเบนในสนามแม่เหล็กไฟฟ้า ที่แตกต่างกันก็คือ คุณสมบัติที่ขึ้นอยู่กับความถี่ ก็ยิ่งความถี่สูงมากขึ้น พลังงานก็สูงขึ้นด้วย ดังนั้น

ในการใช้ประโยชน์ ใช้ในการควบคุมเครื่องใช้ระบบไกล (Remote control) สร้างกล้องอินฟราเรดที่สามารถมองเห็นวัตถุในความมืดได้ เช่น อเมริกาสามารถใช้กล้องอินฟราเรดมองเห็นเวียดนามได้ตั้งแต่สมัยสงครามเวียดนาม และสัตว์หลายชนิดมีนัยน์ตารับรู้รังสีชนิดนี้ได้ ทำให้มองเห็นหรือล่าเหยื่อได้ในเวลากลางคืน

### 2.1.1 การค้นพบรังสีอินฟราเรด

ในปี ค.ศ. ๑๘๐๐ ขณะที่ เฮอเชล กำลังติดตามศึกษาดวงอาทิตย์อยู่ในกล้องดูดาว ต้องมีการใช้เลนส์กรองแสง ซึ่งทำเป็นสีต่างๆ เฮอเชล ต้องการทราบว่า ในเลนส์แต่ละสี จะเปลี่ยนค่าแสดงความร้อนของดวงอาทิตย์หรือไม่ ท่านจึงประดิษฐ์อุปกรณ์การทดลองอย่างง่ายๆ เพื่อหาคำตอบ ซึ่งนับเป็นวิธีทดลองที่หัดหัดเป็นอย่างมากท่านใช้ปริซึมแยกแสง แล้วให้แสงต่างๆ มาตกที่เทอร์โมมิเตอร์ ซึ่งทำสีดำที่กะเปาะ เพื่อให้ดูดความร้อนดียิ่งขึ้น ความเป็นนักวิทยาศาสตร์ที่ละเอียดถี่ถ้วนเป็นนิสัยประจำตัว ท่านก็ตั้งเทอร์โมมิเตอร์ตัวหนึ่งนอกเหนือจากแสงสีต่างๆ นั้น เพื่อเป็นตัวควบคุมการทดลอง ปรากฏว่า แสงสีต่าง มีอุณหภูมิสูงกว่าแสงสีขาว และอุณหภูมิสูงขึ้นจาก สีม่วง ไปหาสีแดง เฮอเชล จึงเกิดความอยากรู้ขึ้นมา แล้ววัดแถบเหนือแสงสีแดงขึ้นไปที่ไม่ปรากฏมีสีอะไร ดูเหมือนแสงอาทิตย์ธรรมดาเท่านั้นเอง แต่ เฮอเชล ก็ประหลาดใจเป็นอย่างยิ่ง เมื่อปรากฏว่าเทอร์โมมิเตอร์ ตัวที่อยู่นอกเหนือจากแสงสีแดงนั้น กลับวัดได้อุณหภูมิสูงกว่าทุกตัวเฮอเชล จึงทำการทดลองต่อไป ก็พบว่า ส่วนของแสงที่มองไม่เห็นแต่ร้อนกว่าสีแดงนี้มีคุณสมบัติทางกายภาพเช่นเดียวกับคลื่นแสงที่มองเห็นได้ทุกประการ เช่น การหักเห ดูดซับ ส่องผ่านหรือไม่ผ่านตัวกลาง ฯลฯ ในตอนแรก ท่านเรียกแสงนี้ว่า calorific rays ซึ่งก็เช่นเดิมที่การตั้งชื่อของท่าน ไม่ค่อยจะเป็นที่ถูกใจใครเท่าไรนัก รังสีที่ถูกค้นพบใหม่นี้ ก็ถูกเปลี่ยนชื่อไปเป็น รังสีอินฟราเรด ที่เรารู้จักกันมาทุกวันนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2.2.2 การประยุกต์ใช้อินฟราเรดในชีวิตประจำวัน

- กล้องถ่ายภาพรูปร่างกลางคืน และกล้องส่องทางไกลที่ใช้ในเวลากลางคืน แสดงภาพความร้อน เพิ่มความปลอดภัยเวลาขับรถในเวลากลางคืน
- รีโมทคอนโทรลในเครื่องใช้ไฟฟ้าก็เป็นอินฟราเรดอีกชนิดหนึ่ง
- การไล่ล่าทางทหาร มิฉะนั้น ที่ใช้ไล่ล่าเครื่องบินก็เป็นอินฟราเรดอีกชนิดหนึ่ง
- เครื่องกำเนิดความร้อนทั่วไป เช่นเตาแก๊สอินฟราเรดในครัวเรือน เครื่องกำเนิดความร้อนในห้องซาวด์น้ำ
- แผ่นกายภาพบำบัด มีเป็นประคบร้อนอินฟราเรด ปัจจุบันเป็นวิธีการกายภาพบำบัดที่ปลอดภัยชนิดหนึ่ง เช่น ความร้อนอุณหภูมิต่ำมาจากอินฟราเรด สามารถซึมเข้าสู่ถึงผิวหนัง 1-1.5 นิ้ว ลดอาการปวดหัวเข่า หรือทำให้แผลเรื้อรัง โลหิตหมุนเวียนดีขึ้นจึงทำให้แผลหายเร็ว

## 2.2.3 ข้อดี

1. ไม่ต้องติดตั้งสัญญาณ
2. สามารถเคลื่อนย้ายอุปกรณ์ได้ง่าย

## 2.2.4 ข้อเสีย

1. ต้องไม่มีสิ่งของมากีดขวางเส้นสายตาของทั้งเครื่องรับและเครื่องส่ง
2. ระยะทางในการส่งข้อมูลสั้น

## 2.2.5 อินฟราเรดกับวีโมท

วีโมท จะมีเซนเซอร์ที่ใช้จับคลื่นอินฟราเรด แล้วบอกตำแหน่งของจุดอินฟราเรดออกมาเป็นพิกัด X,Y ว่ามีคลื่นอินฟราเรดอยู่ที่ตำแหน่งใดบ้าง ทำให้สามารถนำหลอดอินฟราเรดมาติดกับปากกาไวท์บอร์ดเพื่อใช้แทนพอยเตอร์บอกตำแหน่งได้ เพื่อให้วีโมทตรวจสอบแล้วส่งต่อไปให้คอมพิวเตอร์ประมวลผลได้

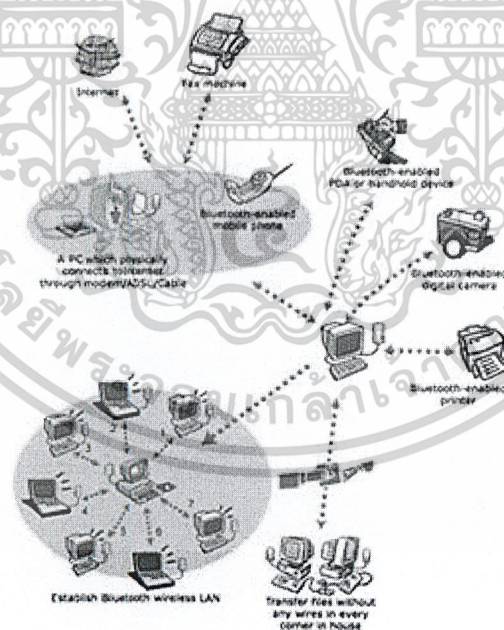
## 2.3 บลูทูธ

บลูทูธ (Bluetooth) เป็นข้อกำหนดสำหรับอุตสาหกรรมเครือข่ายส่วนบุคคล (Personal Area Networks - PAN) แบบไร้สาย บลูทูธช่วยให้อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์สามารถเชื่อมต่อกันได้ เช่น โทรศัพท์มือถือ พีดีเอ คอมพิวเตอร์ส่วนบุคคล

### 2.3.1 ความเป็นมาของบลูทูธ

ปี 1994 บริษัท อีริคสัน โมบาย คอมมูนิเคชัน เริ่มต้นที่จะค้นคว้าวิจัยความเป็นไปได้ในการนำคลื่นสัญญาณวิทยุ มาใช้ระหว่างโทรศัพท์มือถือและอุปกรณ์ต่างๆ และเป็นผู้นำชื่อ Bluetooth มาใช้

ปี 1998 กลุ่มผู้พัฒนาวิจัยระบบ Bluetooth ได้ถูกก่อตั้งขึ้น โดยเกิดจากการรวมตัวของบริษัทยักษ์ใหญ่อย่าง Ericsson, Nokia, IBM, Toshiba และ Intel ในกลุ่มที่ใช้ชื่อว่า Special Interest Group (SIG) ซึ่งในกลุ่มจะประกอบด้วย กลุ่มผู้นำทางด้านโทรศัพท์มือถือ, คอมพิวเตอร์ ฯลฯ ซึ่งกลุ่มเหล่านี้ได้ประเมินว่า ภายในปี 2002 ในอุปกรณ์การสื่อสาร, เครื่องใช้, คอมพิวเตอร์ จะถูกติดตั้ง Bluetooth ที่จะใช้เชื่อมต่อระหว่างอุปกรณ์ต่างๆ อย่างแพร่หลาย



รูปที่ 2.2 การส่งสัญญาณบลูทูธ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 2.3.2 ความหมายของบลูทูธ

บลูทูธ คือ ระบบสื่อสารของอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์แบบสองทาง ด้วยคลื่นวิทยุระยะสั้น (Short-Range Radio Links) โดยปราศจากการใช้สายเคเบิล หรือ สายสัญญาณเชื่อมต่อ และไม่จำเป็นต้องใช้การเดินทางแบบเส้นตรงเหมือนกับอินฟราเรด ซึ่งถือว่าเพิ่มความสะดวกมากกว่าการเชื่อมต่อแบบอินฟราเรด ที่ใช้ในการเชื่อมต่อระหว่างโทรศัพท์มือถือกับอุปกรณ์ ในโทรศัพท์เคลื่อนที่รุ่นก่อนๆ และในการวิจัย ไม่ได้มุ่งเฉพาะการส่งข้อมูลเพียงอย่างเดียว แต่ยังศึกษาถึงการส่งข้อมูลที่เป็นเสียง เพื่อใช้สำหรับ Headset บนโทรศัพท์มือถือด้วย

สัญลักษณ์ของอุปกรณ์นี้คือตัวอักษรรูน (Rune) ที่นำตัวหน้าของกษัตริย์ Harald Bluetooth มาวางซ้อนกันตัว H ถูกแทนด้วยสัญลักษณ์กากบาทที่มีขีดพาดกลางตามแนวตั้ง หรือตัว Hagalaz ในอักษรรูน ส่วนตัว B ถูกแทนด้วยตัว Bekano ซึ่งคล้ายตัว B เดิมอยู่แล้ว เมื่อนำสัญลักษณ์ทั้งสองตัวมาซ้อนกันจึงได้โลโกของบลูทูธที่เราเห็นกันอยู่ทุกวันนี้

### 2.3.3 การทำงานของบลูทูธ

บลูทูธ จะใช้สัญญาณวิทยุความถี่สูง 2.4 GHz. (กิกะเฮิรซ์) แต่จะแยกย่อยออกไปตามแต่ละประเทศ อย่างในแถบยุโรปและอเมริกา จะใช้ช่วง 2.400 ถึง 2.4835 GHz. แบ่งออกเป็น 79 ช่องสัญญาณ และจะใช้ช่องสัญญาณที่แบ่งนี้ เพื่อส่งข้อมูลสลับช่องไปมา 1,600 ครั้งต่อ 1 วินาที ส่วนที่ญี่ปุ่นจะใช้ความถี่ 2.402 ถึง 2.480 GHz. แบ่งออกเป็น 23 ช่อง ระยะเวลาทำการของ Bluetooth จะอยู่ที่ 5-10 เมตร โดยมีระบบป้องกันโดยใช้การป้อนรหัสก่อนการเชื่อมต่อ และ ป้องกันการดักสัญญาณระหว่างสื่อสาร โดยระบบจะสลับช่องสัญญาณไปมา จะมีความสามารถในการเลือกเปลี่ยนความถี่ที่ใช้ในการติดต่อเองอัตโนมัติ โดยที่ไม่จำเป็นต้องเรียงตามหมายเลขช่อง ทำให้การดักฟังหรือลักลอบขโมยข้อมูลทำได้ยากขึ้น

โดยหลักของบลูทูธจะถูกออกแบบมาเพื่อใช้กับอุปกรณ์ที่มีขนาดเล็ก เนื่องจากใช้การขนส่งข้อมูลในจำนวนที่ไม่มาก อย่างเช่น ไฟล์ภาพ, เสียง, แอปพลิเคชันต่างๆ และสามารถเคลื่อนย้ายได้ง่าย ขอให้อยู่ในระยะที่กำหนดไว้เท่านั้น (ประมาณ 5-10 เมตร) นอกจากนี้ยังใช้พลังงานต่ำ กินไฟน้อย และสามารถใช้งานได้นาน โดยไม่ต้องนำไปชาร์จไฟบ่อยๆ ด้วย

ส่วนความสามารถการส่งถ่ายข้อมูลของ Bluetooth จะอยู่ที่ 1 Mbps (1 เมกกะบิตต่อวินาที) และคงจะไม่มีปัญหาอะไรมากกับขนาดของไฟล์ที่ใช้กันบนโทรศัพท์มือถือ หรือ การใช้งานแบบทั่วไป ซึ่งถือว่าเหลือเฟือมาก แต่ถ้าเป็นข้อมูลที่มีขนาดใหญ่ล่ะก็ คงจะช้าเกินไป และถ้าถูกนำไปเปรียบเทียบกับ Wireless LAN (WLAN) แล้ว ความสามารถของ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง การนำเอกสารนี้ไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตถือว่าผิดกฎหมาย การนำเอกสารนี้ไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตถือว่าผิดกฎหมาย การนำเอกสารนี้ไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตถือว่าผิดกฎหมาย

แต่ขอได้เปรียบของ Bluetooth จะอยู่ที่ขนาดที่เล็กกว่า การติดตั้งทำได้ง่ายกว่า และที่สำคัญการใช้พลังงานก็น้อยกว่ามาก อยู่ที่ 0.1 วัตต์ หากเทียบกับคลื่นมือถือแล้ว ยังห่างกันอยู่หลายเท่าเหมือนกัน

## 2.4 Moving Average Filter

การกรอง (Filter) ข้อมูลเป็นการประยุกต์ใช้งานคอมพิวเตอร์ทางฟิสิกส์แบบเบื้องต้น ซึ่งมีจุดประสงค์ในการจัดการกับข้อมูลที่วัดได้ หรือเก็บได้จากเครื่องมือต่าง ๆ ให้มีความสวยงาม น่าเชื่อถือมากขึ้น ในสมัยก่อนจะใช้ผู้ทดลองเองในการตัดสินใจ โดยการลากเส้นตัวแทนหรือหาค่าเฉลี่ยทีละค่า อาจตัดทิ้งหรือปรับค่าบางจุดให้เหมาะสม ( มักเรียกว่า make ข้อมูล ) ซึ่งกระบวนการแบบนี้มักเชื่อถือไม่ได้ และขึ้นอยู่กับคนที่ใช้งานเป็นสำคัญ หากผู้ที่จัดการข้อมูลมีความลำเอียงอยู่อาจทำให้ข้อมูลสำคัญสูญหายไปก็ได้ การหากระบวนการมาตรฐานเพื่อนำมาปรับแต่งข้อมูลดังกล่าวจะทำให้การจัดการข้อมูลมีมาตรฐานเดียวกัน และสามารถนำไปอ้างอิงได้โดยปราศจากข้อกังขา

ตัวกรอง ( Filter ) นั้นอาจสร้างได้จากวงจรอิเล็กทรอนิกส์ ซึ่งจะเป็นวงจรที่มีหน้าที่เฉพาะที่ถูกกำหนดไว้ล่วงหน้าและหากมีการแก้ไขก็ต้องออกแบบวงจรใหม่เพื่อปรับแต่งหน้าที่ให้ เป็นไปตามต้องการ วงจรดังกล่าวมีความเร็วสูง ตอบสนองได้รวดเร็ว แต่ไม่ยืดหยุ่นในการปรับค่า ปัจจุบันได้มีการนำวงจรดิจิทัลมาเพื่อทำการคำนวณและสร้างเป็นตัวกรองแบบอนาล็อกประสงค์และปรับค่าได้ง่ายขึ้น ตัวกรองดังกล่าวเรียกว่า ตัวกรองแบบดิจิทัล (digital filter) ซึ่งอาศัยหลักการของไมโครคอมพิวเตอร์ในการอ่านค่าและคำนวณ ทำให้สามารถสร้างตัวกรองที่มีลักษณะเฉพาะและมีหน้าที่พิเศษต่าง ๆ ได้ง่าย ตัวกรองแบบดิจิทัลมีมากมายหลายแบบตั้งแต่แบบง่าย ๆ ไปจนถึงแบบที่ซับซ้อนและใช้หลักการคณิตศาสตร์ขั้นสูงในการทำงาน ในที่นี้จะขอลงกล่าวถึงตัวกรองที่มีหลักการทำงานง่าย ๆ และมีประสิทธิภาพสูงตัวหนึ่ง เพื่อนำไปประยุกต์ใช้ในงานทางฟิสิกส์คือตัวกรองแบบ Moving average filter

Moving average filter เป็นตัวกรองเชิงดิจิทัลที่ง่ายที่สุด มีหลักการที่เรียบง่ายและนำไปใช้งานได้จริงโดยเร็ว โดยจะเป็นการหาผลลัพธ์ที่ผ่านการกรองแล้วโดยใช้ค่าข้อมูลดิบ ผ่านการคำนวณที่ง่าย ๆ ไม่ซับซ้อน โดยส่วนใหญ่จะเป็นการคูณและบวกเท่านั้น ดังนั้นเทคนิคนี้มักจะถูกเรียกว่า Multiply-and-Accumulate (MAC) อย่างไรก็ตามตัวกรองแบบนี้สามารถปรับแต่งให้ทำหน้าที่ต่าง ๆ ได้มากมาย แล้วแต่ความต้องการของผู้ใช้ ดังจะได้แสดงให้เห็นหัวข้อต่อไป เนื่องจากตัวกรองแบบนี้สามารถนำไปสู่การใช้งานได้ง่าย จึงมักประกอบรวมอยู่กับระบบเครื่องมือวัดต่าง ๆ โดยเป็นระบบกึ่งฮาร์ดแวร์และปรับแต่งพารามิเตอร์ได้ผ่านทางซอฟต์แวร์ นอกจากนี้หากต้องการนำไปใช้งานแบบซับซ้อนขึ้นก็ยังสามารถทำได้ แต่ต้องแลกกับเวลาการคำนวณที่ต้องเสียไป ทำให้เวลาในการตอบสนองยาวนานขึ้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 2.5 การทำงานของตัวกรอง

ตัวกรองแบบนี้จะทำงานโดยใช้ข้อมูลที่ได้รับ (*input data* –  $X_i$ ) จำนวนไม่น้อยกว่า 1 ค่าเพื่อคำนวณค่าผลลัพธ์ (*output data* –  $Y_i$ ) โดยมีความสัมพันธ์ที่พอจะเขียนได้ดังนี้

$$Y_i = \sum_{j=0}^n C_j X_{i-j} \quad (2.1)$$

เมื่อ  $n$  เป็นจำนวนข้อมูลย้อนหลัง และเราเรียกตัวกรองแบบนี้ว่า ตัวกรองลำดับที่  $n$   $C_j$  เป็นค่าคงที่เรียกว่าค่าสัมประสิทธิ์ (coefficient) ซึ่งจะเป็นตัวกำหนดพฤติกรรมและการตอบสนองของตัวกรองนี้

สำหรับตัวกรองแบบง่าย ค่า  $C_j$  อาจมีค่าเท่ากันทั้งหมด เช่นหากเป็นการเฉลี่ยค่าที่นำเข้ามาจำนวน 5 ตัวย้อนหลังค่า  $C_j = \frac{1}{5} = 0.2$  ก็จะได้ค่าเฉลี่ยของ 5 ค่ารอบ ๆ เป็นต้น บางครั้งตัวกรองแบบนี้จะเรียกว่า boxcar filter ซึ่งเป็นตัวกรองแบบง่ายที่สุด สามารถนำไปสู่การใช้งานได้เร็วที่สุด บางครั้งอาจให้ค่าสัมประสิทธิ์เป็น 1 เพื่อความง่ายในการออกแบบวงจรและเพื่อความรวดเร็วในการทำงาน

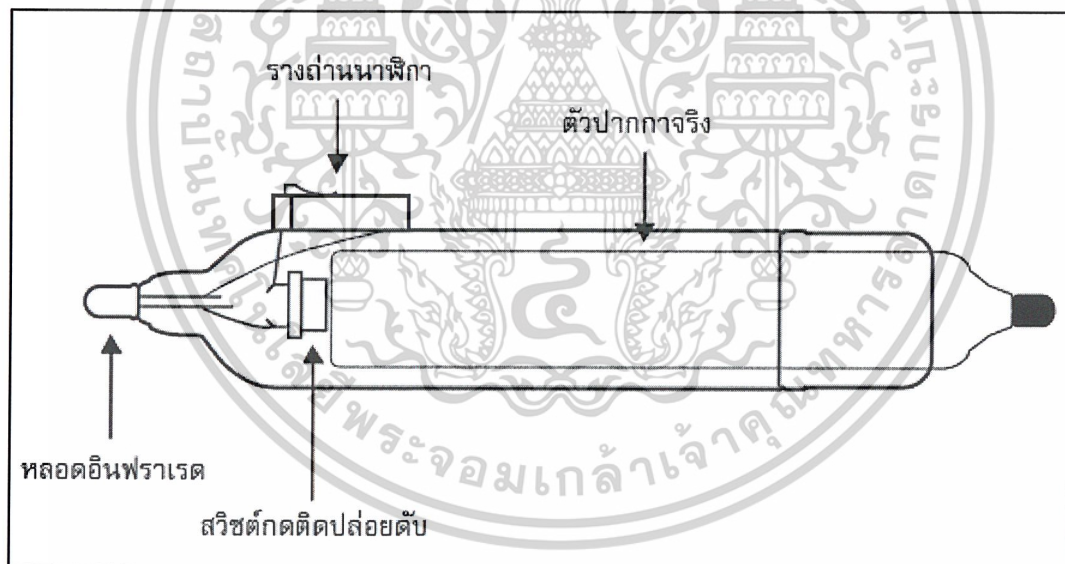


## บทที่ 3

### การออกแบบโครงการ

#### 3.1 ปากกาหลอดอินฟราเรด

ปากกาอินฟราเรดใช้เป็นปากกาที่ใช้แทนปากกาไวท์บอร์ด เพื่อใช้ในการเขียนและส่งข้อมูลของการลากเส้นขณะที่ผู้ใช้งานกำลังเขียนหรือใช้งานไปยังเครื่องคอมพิวเตอร์ ซึ่งได้มีการออกแบบให้เป็นกรอบสวมตัวปากกา โดยในกรอบนั้นมีการนำหลอดอินฟราเรดมาต่อกับถ่านไฟ ซึ่งเป็นตัวจ่ายไฟให้หลอดอินฟราเรดซึ่งเป็นตัวส่งสัญญาณจากปากกา และต่อสายไฟเข้ากับสวิทช์แบบกดติดปล่อยดับที่เมื่อผู้ใช้งานออกแรงเขียนจะทำให้ตัวปากกาคดลงที่สวิทช์ทำให้ปากกาทำงาน และเมื่อผู้ใช้งานหยุดเขียนตัวปากกาจะเลื่อนออกจากสวิทช์เพื่อเป็นการหยุดทำงานเอง ซึ่งหากหมึกปากกาหมึกก็สามารถถอดเปลี่ยนปากกาได้ โดยมีรายละเอียดดังรูปที่ 3.1

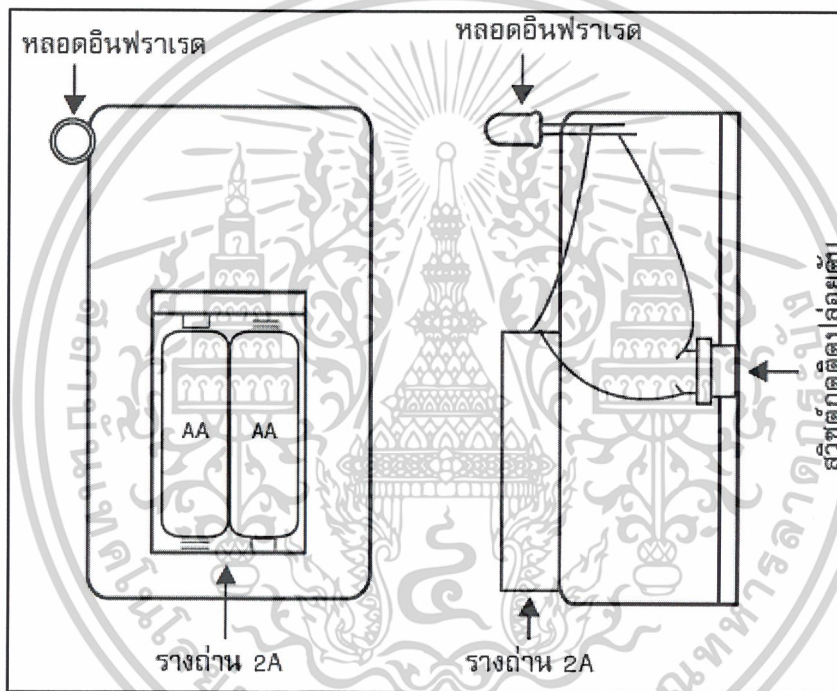


รูปที่ 3.1 รูปแบบ โครงสร้างปากกาอินฟราเรด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.2 แปรลงกระดานอินฟราเรด

แปรลงกระดานอินฟราเรดเป็นแปรลงกระดานที่ใช้แทนแปรลงกระดานธรรมดาเพื่อทำหน้าที่ส่งข้อมูลเมื่อผู้ใช้ทำการลบกระดาน โดยตัวแปรลงกระดานออกแบบให้ใช้งานได้ง่าย ประกอบด้วยตัวหลอดอินฟราเรดขาหนึ่งต่อกับรางถ่านเพื่อเป็นตัวจ่ายไฟ ส่วนอีกขาหนึ่งต่อเข้ากับสวิตช์กดติดปล่อยดับ ซึ่งเมื่อผู้ใช้งานใช้งาน โดยออกแรงกดลงบนกระดานเพื่อทำการลบ ตัวสวิตช์จะกดลงพร้อมกันเมื่อผู้ใช้กดแปรลงบนกระดานและส่งข้อมูลการลบสู่คอมพิวเตอร์ และเมื่อหยุดใช้งานตัวแปรลงก็จะหยุดส่งสัญญาณ โดยมีรายละเอียดดังรูปที่ 3.2

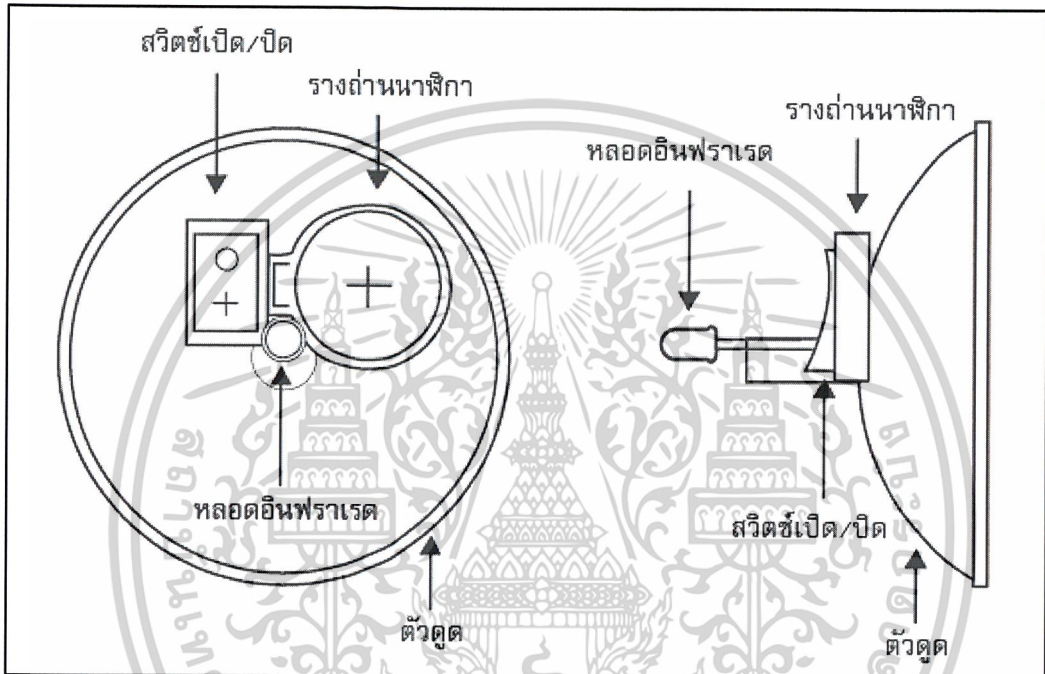


รูปที่ 3.2 รูปแบบโครงสร้างแปรลงกระดานอินฟราเรด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.3 ตัวติดกระดานอินฟราเรด

ตัวติดกระดานอินฟราเรดมีไว้เพื่อกำหนดขอบเขตของกระดาน โดยมีตัวติดถูกออกแบบมาให้ใช้งานได้ง่ายโดยตัวหลอดอินฟราเรดที่ถูกต่อเข้ากับถ่านเพื่อให้พลังงาน และต่อเข้ากับสวิทช์แบบเปิด/ ปิด ซึ่งเมื่อเปิดสวิทช์หลอดอินฟราเรดจะส่งข้อมูลพิกัดไปยังคอมพิวเตอร์ และนำไปคำนวณค่าหน้าจอเพื่อให้เหมาะสมกับการใช้งาน ดังรายละเอียดในรูปที่ 3.3



รูปที่ 3.3 รูปแบบ โครงสร้างตัวติดอินฟราเรด

### 3.4 การปรับและตั้งค่าเริ่มต้นของฉากกระดานรับภาพ

เมื่อเริ่มต้นของการใช้โปรแกรม ก่อนการนำเสนอหรือเขียนจำเป็นต้องการตั้งค่าและปรับขนาดของกระดานเสมอ เพื่อให้ได้ขนาดกระดานพอเหมาะไม่ใหญ่และไม่เล็กเกินไปและพอดีกับที่ผู้ใช้ต้องการ โดยการตั้งค่าโปรแกรมจะทำให้วิโมทสามารถตรวจสอบการเคลื่อนที่ของหลอดอินฟราเรดตามจุดต่างๆบนฉาก ซึ่งจะมีขอบเขตการเคลื่อนที่เท่ากับที่กำหนดไว้ และเพื่อการเขียนบนกระดานนั้นอยู่ในจุดเดียวกับที่รับเข้ามา

โดยการที่วิโมทจะสามารถรับรู้ขนาดของฉากกระดานได้จำเป็นต้องรู้จุดมุมของฉากกระดานทั้งสี่มุม เรียกฟังก์ชันนี้ว่า ฟังก์ชัน Calibrate เป็นการสร้างจุดอ้างอิงขึ้นมาที่จุดมุมทั้งสี่มุม แล้วรอการตรวจจับแสงอินฟราเรดจากวิโมท หากทำการกำหนดจุดทั้งสี่แล้ววิโมทจะสามารถรู้เอกขอบเขตหน้าจอ และเริ่มการทำงานได้ โดยถ้าเวลากรกำหนดจุดของผู้ใช้จุดปากกาได้ตรงจุดอ้างอิงไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

มากจะทำให้เวลาใช้งาน ตัวปากกาที่เขียนและหลอดอินฟราเรดจะตรงกันทำให้เส้นที่ได้นั้นมี ความเหมือนกับผู้ใช้งานเขียนมาก

### 3.5 การวัดประสิทธิภาพการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดของฉากรับภาพ (Tracking Utilization )

ฟังก์ชันการ Tracking Utilization เป็นฟังก์ชันที่บอกค่าประสิทธิภาพการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดของฉากรับภาพโดยค่าที่ได้ขึ้นอยู่กับการวางตำแหน่งของวีโมท และการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดของฉากรับภาพถ้าได้ค่ามากจะยิ่งดี เพราะว่าขอบเขตที่วีโมทครอบคลุมขึ้นอยู่กับขอบเขตที่ทำการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดของฉากรับภาพได้มีค่าใกล้เคียงกัน ทำให้ประสิทธิภาพในการเขียนนั้นมากขึ้น โดยสังเกตได้จากเปอร์เซ็นต์ที่ได้ออกมา ถ้าเปอร์เซ็นต์น้อยเส้นที่เขียนจะมีระยะไม่เท่ากับหรือห่างเป็นจุดมาก แต่หากได้เปอร์เซ็นต์มากตัวปากกาและเส้นที่เขียนนั้นได้เห็นว่าเวลาลากจะเป็นจุดเดียวกัน

การคำนวณค่า Tracking Utilization สามารถคำนวณได้ดังนี้

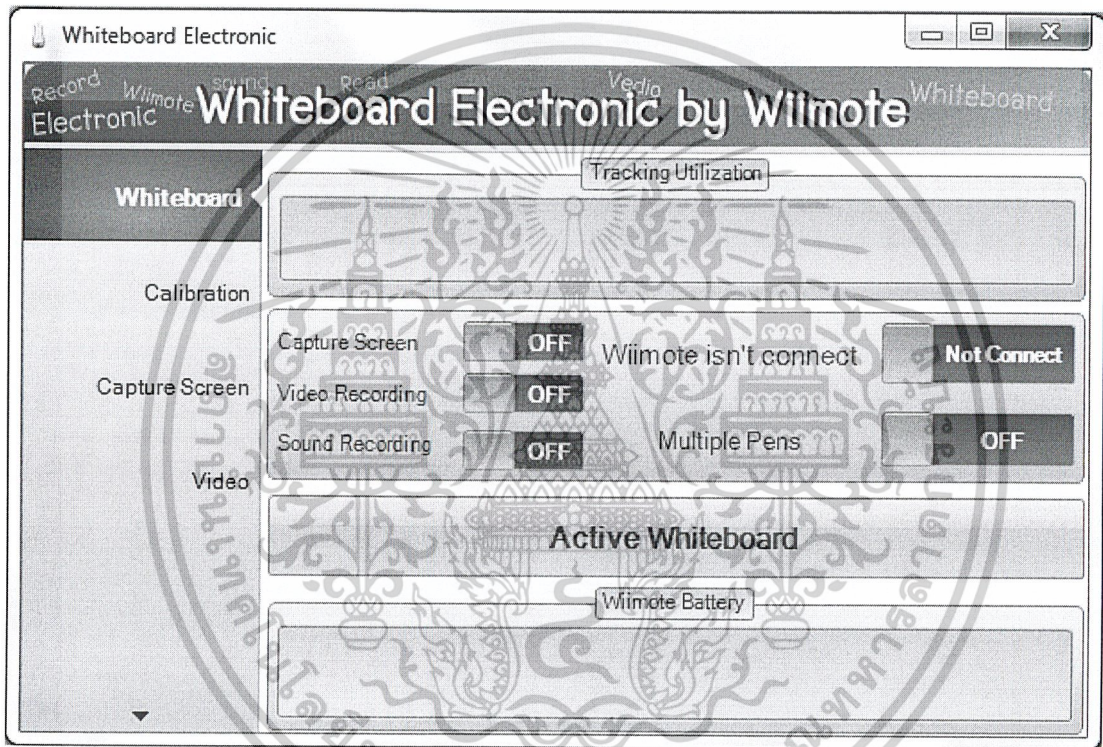
$$\text{ประสิทธิภาพการปรับตั้งค่าเริ่มต้นของฉากรับภาพ} = \frac{\text{ขนาดของฉากรับภาพ}}{\text{ขนาดภาพในอุดมคติ}} \times 100 \quad (3.1)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 4

### การทำงานของโปรแกรม

โปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท ก่อนที่จะเปิดโปรแกรมผู้ใช้งานจำเป็นต้องเปิดสัญญาณบลูทูธ แล้วทำการเชื่อมต่อกับวีโมทก่อน หลังจากนั้นจึงรันโปรแกรมขึ้นมา โดยมีหน้าตาและรายละเอียดดังรูปที่ 4.1



รูปที่ 4.1 แสดงหน้าตาโปรแกรมเมื่อเปิดใช้งาน

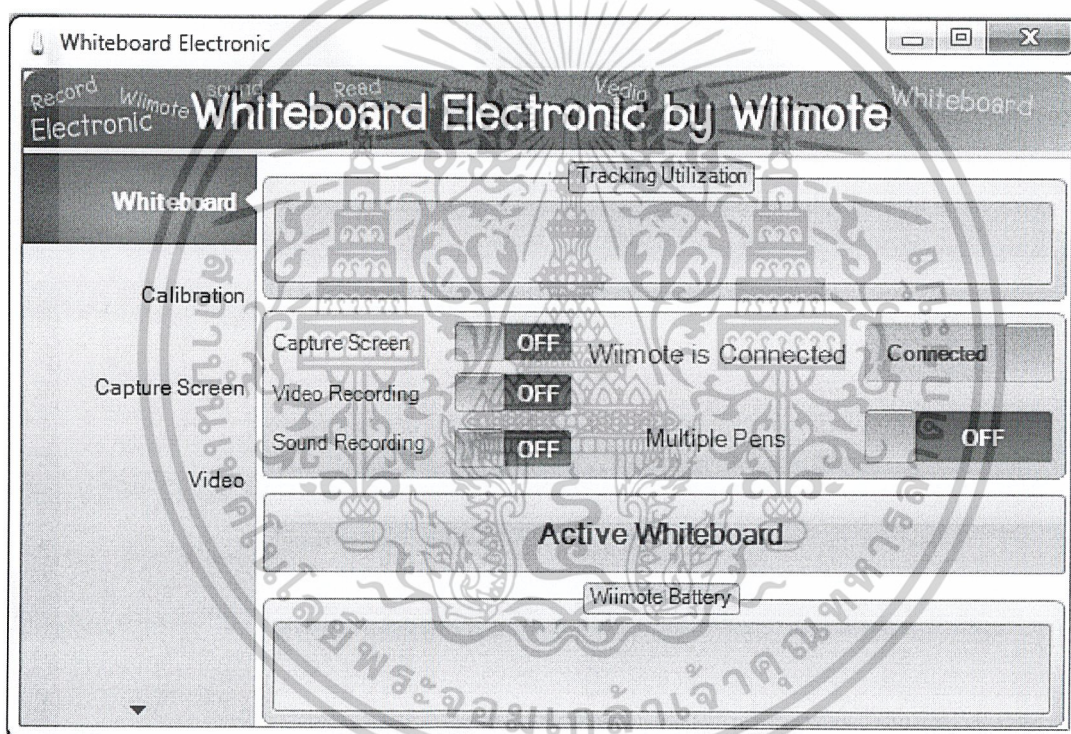
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 4.1 ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรม

เมื่อผู้ใช้งานเปิดโปรแกรมครั้งแรกสิ่งที่ควรทำอย่างแรกคือการกำหนดขอบเขตของการทำงาน โดยสามารถทำได้ดังนี้

### 4.1.1 การเชื่อมต่อกับวีโมท

ผู้ใช้งานทำการเชื่อมต่อกับวีโมทโดยการเลื่อนปุ่มทางขวาจาก Not Connect ให้เป็น Connect ซึ่งถ้าสามารถเชื่อมต่อได้แล้ว ผู้ใช้งานสามารถสังเกตได้จากข้อความที่ขึ้นว่า Wiimote is Connected และในส่วนของ Wiimote Battery จะแสดงปริมาณของแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่ของวีโมทดังรูปที่ 4.2

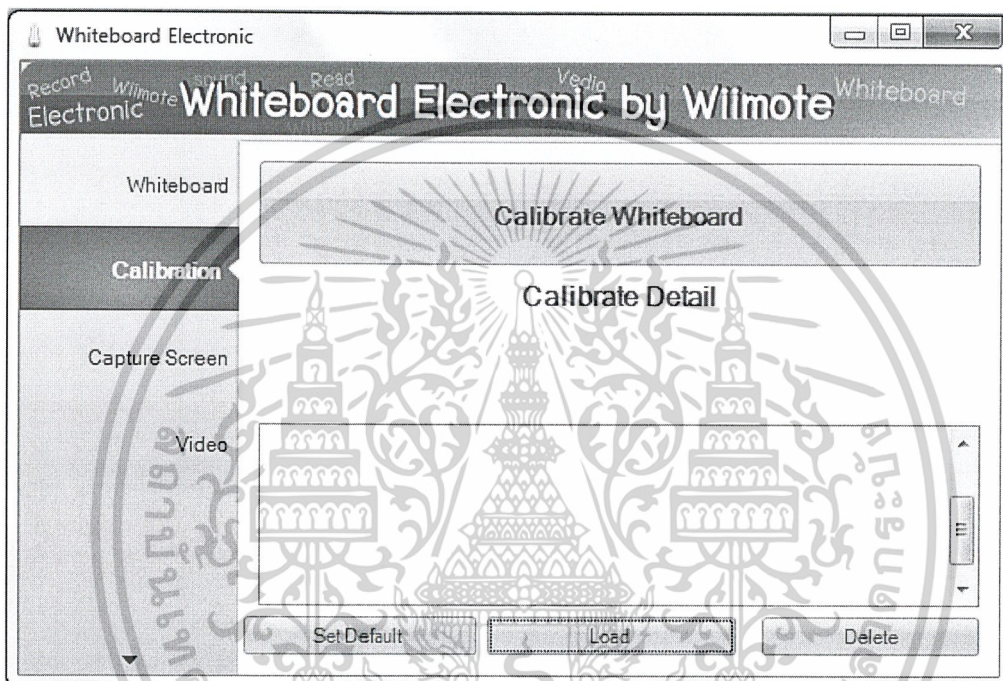


รูปที่ 4.2 แสดงการเชื่อมต่อ โปรแกรมกับวีโมท

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 4.1.2 การกำหนดขอบเขตของกระดาน

เมื่อผู้ใช้งานเชื่อมต่อวีโมทได้แล้ว ขั้นต่อไปจำเป็นต้องกำหนดขอบเขตของกระดานเพื่อให้สามารถใช้งานได้เหมาะสมระหว่างกระดานและหน้าจอคอมพิวเตอร์โดยเลือกที่เมนู Calibration ทางซ้ายมือ และกดปุ่ม Calibrate Whiteboard จะเข้าสู่หน้าต่างการกำหนดขอบเขตกระดาน ดังรูปที่ 4.3 , 4.4



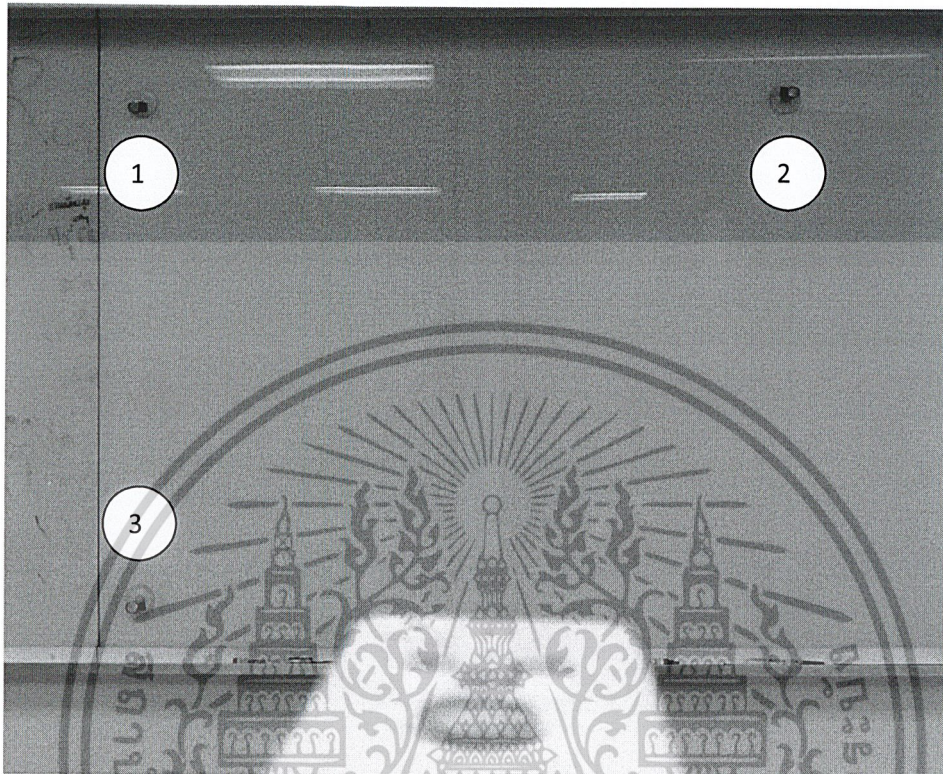
รูปที่ 4.3 แสดงหน้าต่างเมนู Calibration



รูปที่ 4.4 แสดงหน้าต่างของการกำหนดขอบเขตของกระดาน

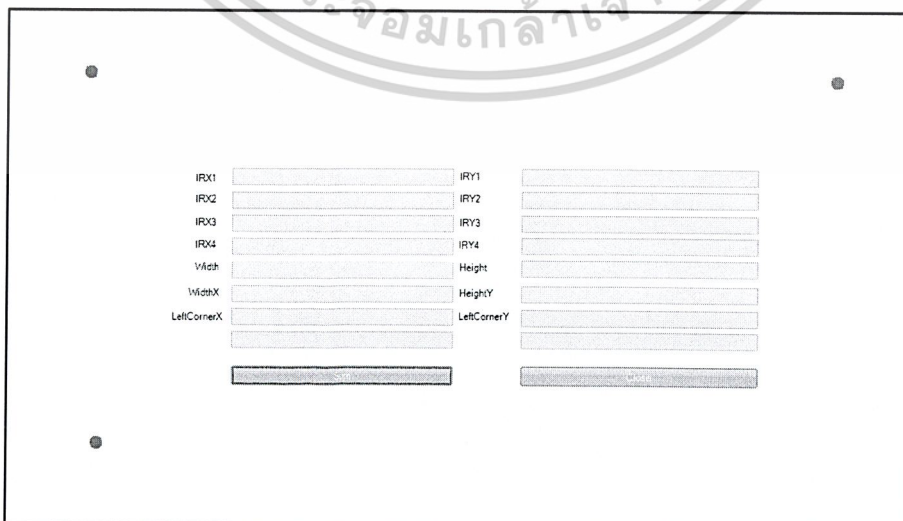
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หลังจากเข้าสู่หน้าต่างของการกำหนดขอบเขตกระดาษ ผู้ใช้งานจะต้องทำการเปิดตัว  
ติดกระดาษที่อยู่บนกระดาษธรรมดาตามลำดับ ตามรูปที่ 4.5



รูปที่ 4.5 การเปิดตัวติดกระดาษบนกระดาษธรรมดา

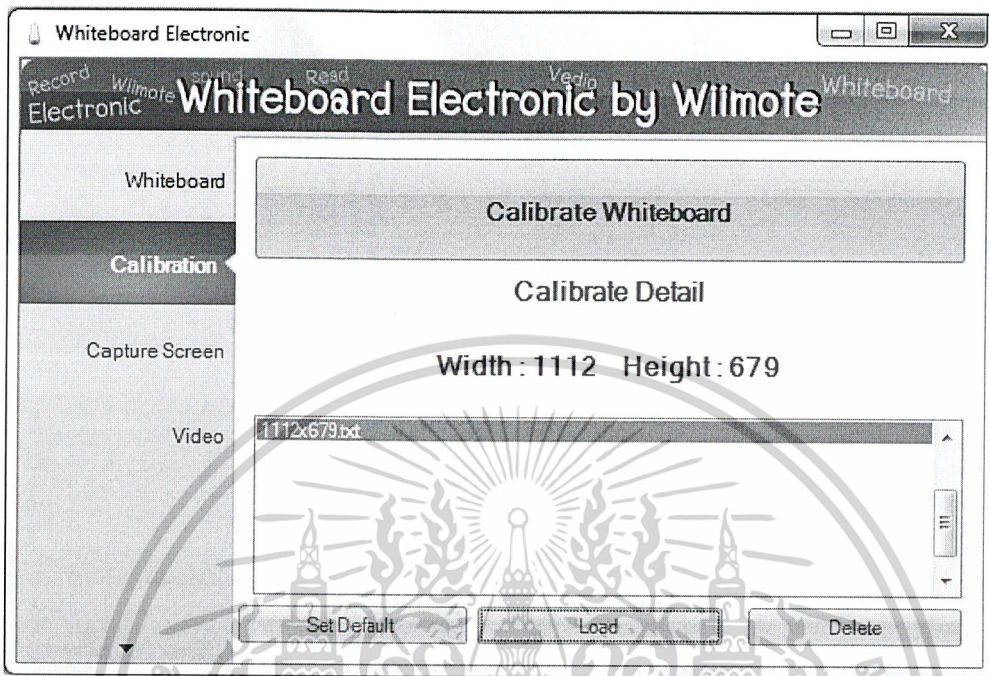
เมื่อผู้ใช้งานทำการเปิดตัวติดครบแล้ว ให้กดปุ่ม Sum ใน โปรแกรมเพื่อให้โปรแกรมทำการ  
คำนวณขนาดของหน้าจอที่ใช้งานหลังจากนั้นให้กดปุ่ม Close ดังรูปที่ 4.6



รูปที่ 4.6 แสดงหน้าต่างโปรแกรมเมื่อทำการกดปุ่ม Sum เพื่อทำการคำนวณขอบเขตกระดาษ

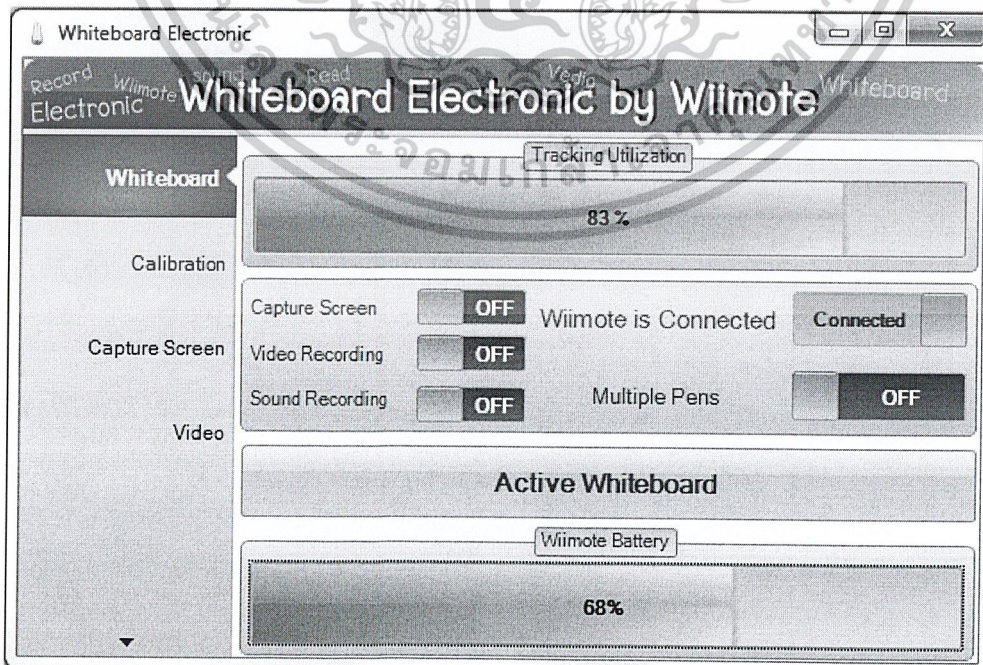
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์การเชิงพาณิชย์เท่านั้น เมื่อผู้จัดทำเห็นสมควรจะยื่นด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หลังจากที่ผู้ใช้งานทำการกำหนดขอบเขตเสร็จ โปรแกรมจะเก็บค่าเอาไว้เพื่อผู้ใช้งานต้องการเรียกใช้งานอีกครั้ง ซึ่งทำให้ผู้ใช้งานไม่ต้องกำหนดใหม่ทุกครั้งที่ใช้งาน ดังรูปที่ 4.7



รูปที่ 4.7 แสดงหน้าโปรแกรมหลังการกำหนดขอบเขต

เมื่อทำการกำหนดขอบเขตแล้วผู้ใช้งานจะสามารถเห็นได้ว่าการกำหนดขอบเขตนั้นมีประสิทธิภาพเท่าไร โดยโปรแกรมจะคำนวณค่าออกมาเป็น % ดังรูปที่ 4.8

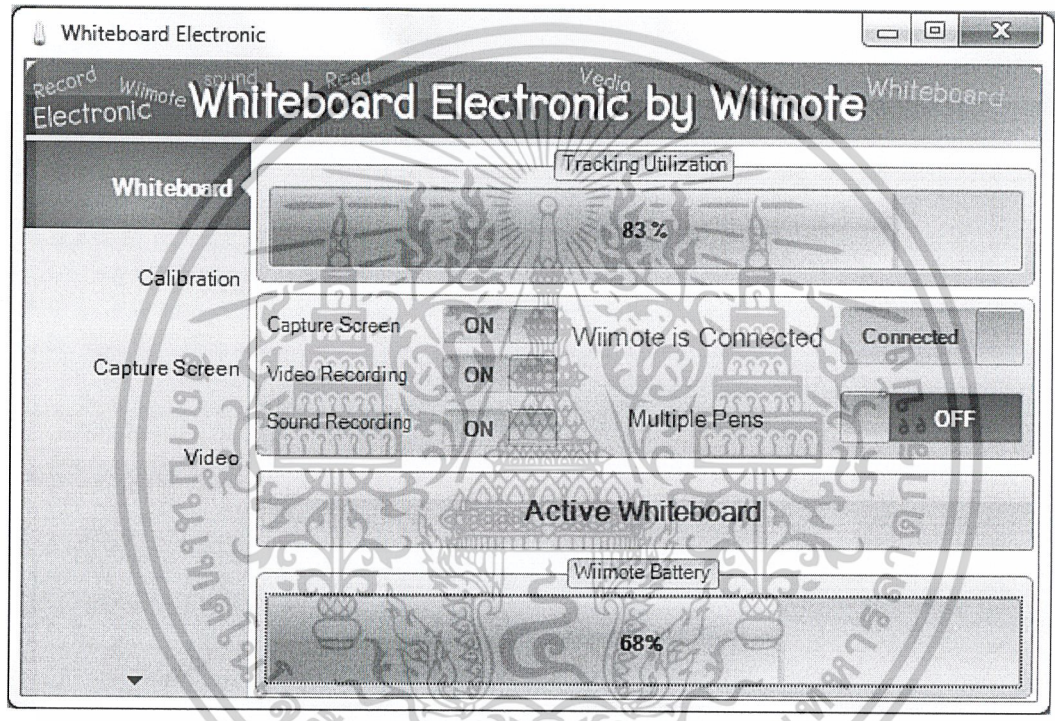


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับครูผู้สอนในเพื่อใช้ในการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้สอนได้ดำเนินการตั้งค่าเรียบร้อยแล้ว ทุกสิ่งทุกอย่างห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 4.2 การเปิด / ปิด และตั้งค่าการบันทึกข้อมูลการทำงาน

### 4.2.1 การเปิด / ปิด การบันทึกข้อมูลการทำงาน

ผู้ใช้งานสามารถเลือกการเปิด / ปิดการใช้งานการบันทึกข้อมูล โดยประกอบด้วยการบันทึกแบบรูปภาพ, การบันทึกแบบวีดีโอ และการบันทึกเสียง ซึ่งการเปิดปิดนั้นทำได้เพียงแค่ผู้ใช้งานเลื่อนปุ่ม Capture Screen สำหรับการบันทึกรูปภาพ เลื่อนที่ปุ่ม Video Recording สำหรับการบันทึกวีดีโอ และ เลื่อนที่ปุ่ม Sound Recording สำหรับการบันทึกเสียงเป็น ON ดังรูปที่ 4.9



รูปที่ 4.9 แสดงการเปิด / ปิด การบันทึกข้อมูลการทำงาน

### 4.2.2 การตั้งค่าการบันทึกการทำงาน

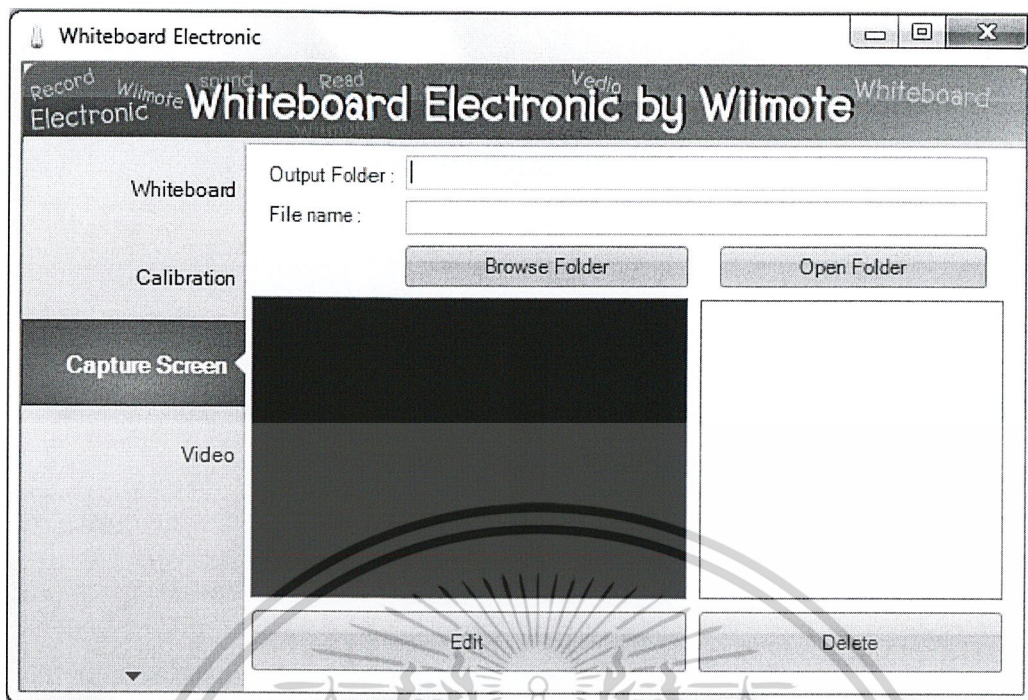
#### 4.2.2.1 การตั้งค่าการบันทึกภาพการทำงาน

เป็นการตั้งเบื้องต้นสำหรับการบันทึกภาพการทำงาน โดยผู้ใช้งานสามารถทำได้โดยเข้าไปที่เมนู Capture Screen ทางด้านซ้าย

- สามารถเลือก โฟลเดอร์ที่ต้องการเก็บไฟล์โดยการกด Browse Folder
- สามารถกำหนดชื่อไฟล์ที่ต้องการบันทึกโดยที่ช่อง File name
- สามารถเปิดหน้าต่าง โฟลเดอร์ที่บันทึกภาพได้โดยการกดปุ่ม Open Folder

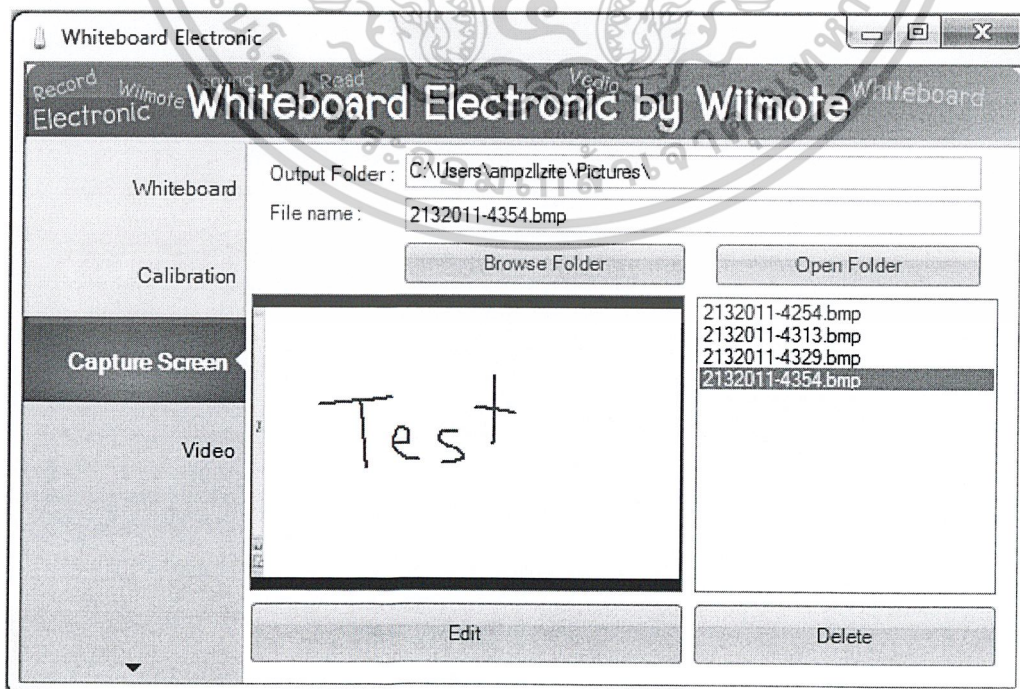
ดังในรูปที่ 4.10

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.10 แสดงเมนูการตั้งค่าการบันทึกรูปภาพ

และหากเมื่อมีการบันทึกไฟล์ภาพแล้ว เมื่อเปิดโปรแกรมอีกครั้งจะมีรายชื่อภาพที่เคยบันทึกไว้ในช่องด้านล่างขวาซึ่งผู้ใช้งานสามารถเลือกไฟล์ภาพดูได้โดยจะแสดงในช่องด้านข้างด้านซ้าย ผู้ใช้งานสามารถนำภาพนั้นมาแก้ไขได้อีกโดยกดปุ่ม Edit หรือลบไฟล์นั้นทิ้งโดยกดปุ่ม Delete ดังในรูปที่ 4.11



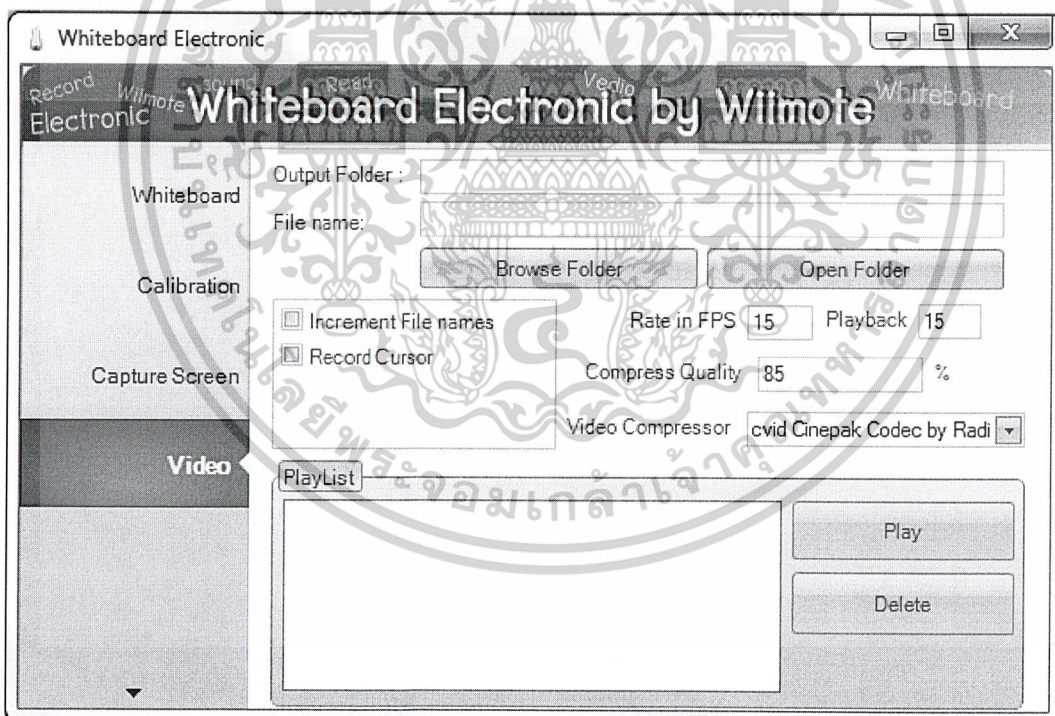
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนรูปที่ 4.11 แสดงการเปิดดูรูปภาพหลังการบันทึกแล้ว ให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.2.2.2 การตั้งค่าการบันทึกวีดีโอการทำงาน

เป็นการตั้งเบื้องต้นสำหรับการบันทึกวีดีโอการทำงาน โดยผู้ใช้งานสามารถทำได้ โดยเข้าไปที่เมนู Video ทางด้านซ้าย

- สามารถเลือกโฟลเดอร์ที่ต้องการเก็บไฟล์โดยการกดปุ่ม Browse Folder
- สามารถกำหนดชื่อไฟล์ที่ต้องการบันทึกโดยที่ช่อง File name หรือเลือกที่ Increment File name เพื่อให้โปรแกรมตั้งชื่อไฟล์อัตโนมัติ
- สามารถเปิดหน้าต่างโฟลเดอร์ที่บันทึกวีดีโอได้โดยการกดปุ่ม Open Folder
- สามารถกำหนดความถี่ของวีดีโอได้ที่ Rate inFPSและ Playback
- สามารถกำหนดความคมชัดของภาพวีดีโอได้ที่ Compress Quality
- สามารถกำหนดรูปแบบไฟล์วีดีโอที่ต้องการได้ที่ Video Compressor

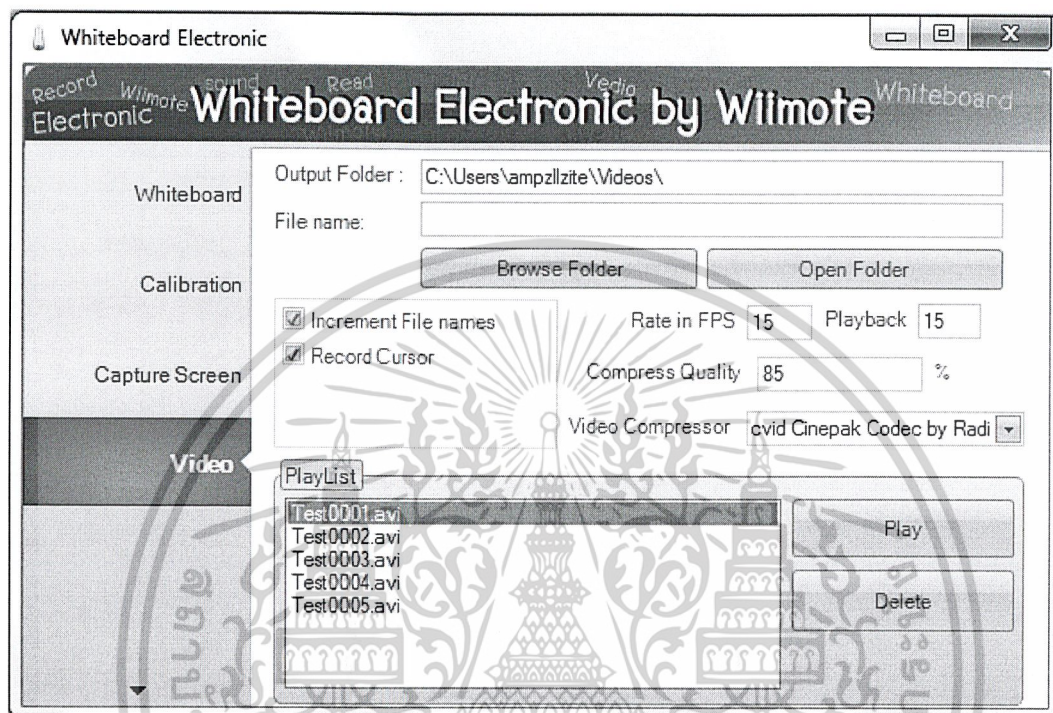
ดังในรูปที่ 4.12



รูปที่ 4.12 แสดงหน้าต่างเมนูการตั้งค่าบันทึกวีดีโอ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

และหากเมื่อมีการบันทึกไฟล์วิดีโอแล้ว เมื่อเปิดโปรแกรมอีกครั้งจะมีรายชื่อวิดีโอที่เลขบันทึกไว้ในช่อง Play List ซึ่งผู้ใช้งานสามารถเลือกไฟล์แล้วเล่นได้โดยกดปุ่ม Play หรือลบไฟล์นั้นทิ้งโดยกดปุ่ม Delete ดังในรูปที่ 4.13

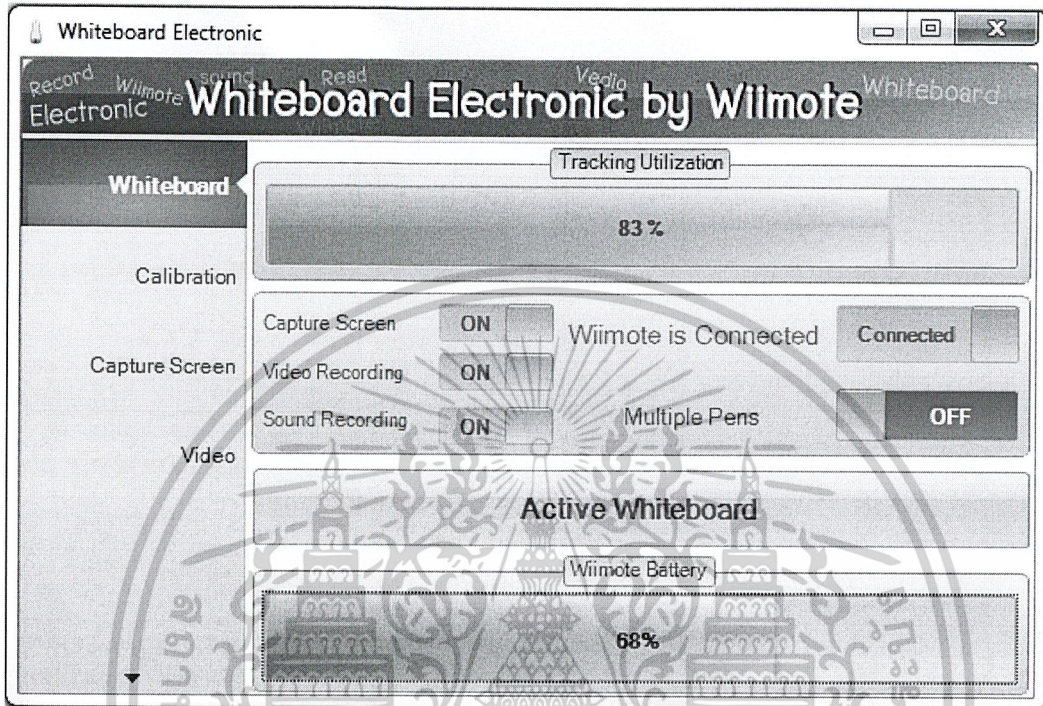


รูปที่ 4.13 แสดง Play List เมื่อมีการบันทึกวิดีโอแล้ว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 4.3 การใช้งานกระดาน

หลังจากผู้ใช้งานทำการกำหนดขอบเขตกระดานเพื่อให้เหมาะสมต่อการใช้งานแล้ว สามารถทำการเริ่มใช้งานกระดานได้ โดยทำการกดที่ปุ่ม Active Whiteboard ดังรูปที่ 4.14



รูปที่ 4.14 แสดงการพร้อมใช้งานของกระดาน

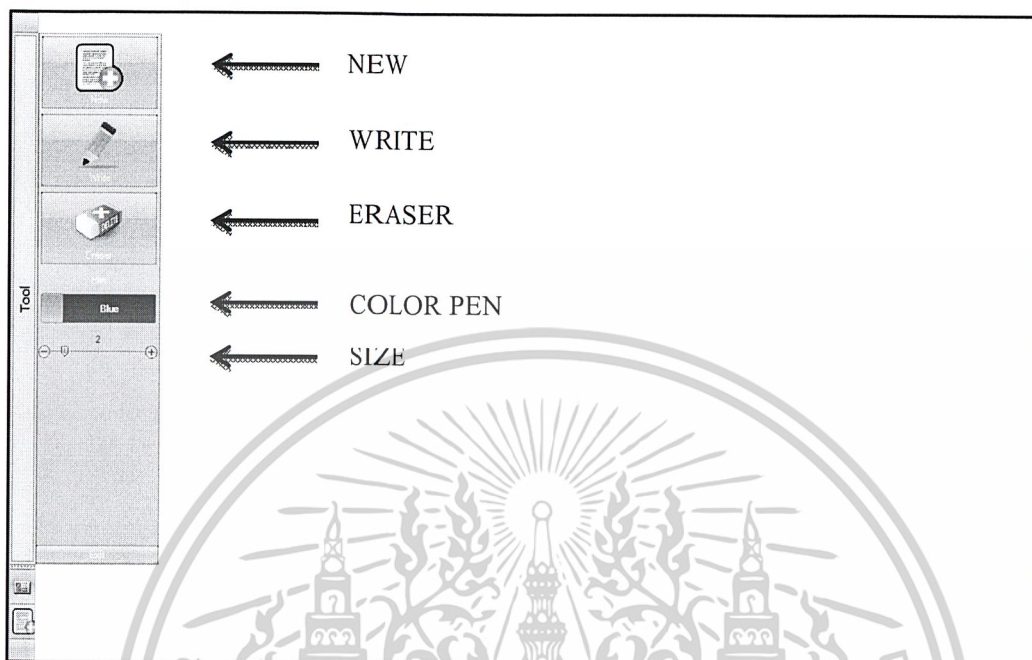
เมื่อทำการกดปุ่ม Active Whiteboard จะเข้าสู่โหมดกระดาน ดังรูปที่ 4.15



รูปที่ 4.15 แสดงหน้ากระดาน

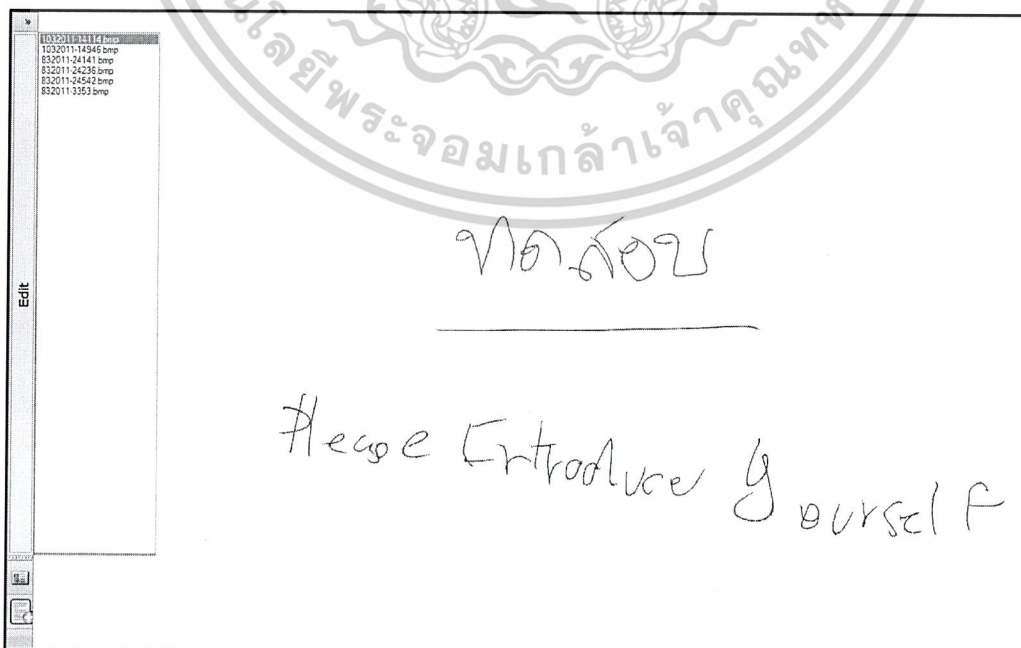
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ส่วนแรกผู้ใช้งานสามารถเลือกได้ว่าต้องการอยู่ในโหมดการเขียนหรือโหมดการลบ และยังสามารถเพิ่มขนาดของเส้นหรือเปลี่ยนหน้าใหม่ ดังรูปที่ 4.16



รูปที่ 4.16 แสดงหน้ากระดาน

หลังจากผู้ใช้งานได้ใช้งานไปแล้ว โปรแกรมจะทำการเก็บบันทึกไฟล์ภาพเพื่อให้ผู้ใช้งานสามารถนำมาแก้ไขได้ โดยสามารถเลือกไฟล์ภาพขึ้นมาเปิดแล้วแก้ไขได้ทันที ดังรูปที่ 4.17



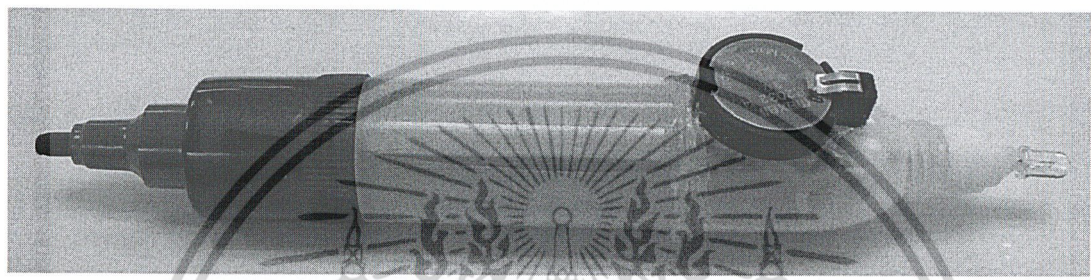
รูปที่ 4.17 แสดงการเปิดไฟล์ภาพเพื่อแก้ไข

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น มิอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.4 การใช้งานอุปกรณ์อินฟราเรด

##### 4.4.1 ปากกาอินฟราเรด

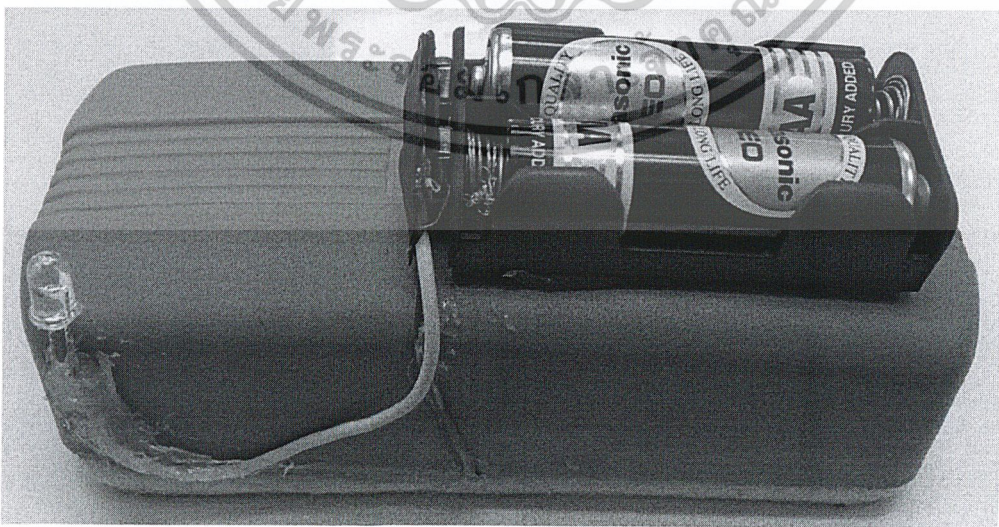
ตัวปากกาอินฟราเรดมีลักษณะเป็นปลอกสวม เพื่อให้สามารถเปลี่ยนปากกาได้หากหมึกหมด โดยการทำงานนั้น ภายในปากกาจะมีสวิตช์กดติดปลอกอยู่บริเวณด้านล่าง เมื่อผู้ใช้งานทำการออกแรงเขียนจะทำให้ตัวปากกาดลลงที่สวิตช์อัตโนมัติ และเมื่อหยุดเขียนจะหยุดการทำงานทันที ดังรูปที่ 4.18



รูปที่ 4.18 ปากกาอินฟราเรด

##### 4.4.2 แพลงลบกระดานอินฟราเรด

ตัวแปลงลบกระดานมีการฝังสวิตช์กดติดปลอกไว้ด้านในแปลง เมื่อผู้ใช้งานทำการออกแรงกดแปลงลบกระดานลงบนกระดานนั้น จะเป็นการกดสวิตช์อัตโนมัติไปด้วย และเมื่อหยุดลบก็จะหยุดทำงานทันที ดังรูปที่ 4.19

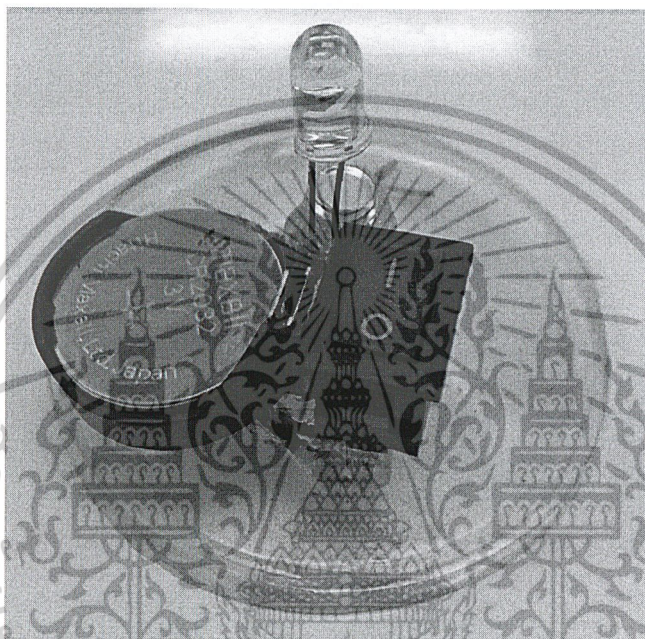


รูปที่ 4.19 แพลงลบกระดานอินฟราเรด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.4.3 ตัวติดกระดานอินฟราเรด

เป็นตัวส่งสัญญาณเพื่อกำหนดขอบเขตของกระดาน โดยเมื่อผู้ใช้ใช้งานครั้งแรก จำเป็นต้องทำการกำหนดขอบเขตของกระดานก่อนเพื่อให้เหมาะสมต่อการใช้งาน ซึ่งการติดตัวติดนั้นจะติดที่กระดานธรรมดาในลักษณะ 3 มุม และเปิดตามลำดับเพื่อส่งข้อมูลของจุด และโปรแกรมจะทำการคำนวณขอบเขตของกระดานที่เหมาะสมดังรูปที่ 4.20



รูปที่ 4.20 ตัวติดกระดานอินฟราเรด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 5

### การทดลอง

#### 5.1 ทดลองการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดขอบเขตของกระดาน เพื่อหาประสิทธิภาพของการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดขอบเขตของกระดาน

โดยการทดลองนี้จะทำการปรับค่าเริ่มต้นของขอบเขตกระดาน 5 ครั้ง ต่อการวางวิโมทในระยະหนึ่งๆ และดูค่าเฉลี่ยของเปอร์เซ็นต์ค่าประสิทธิภาพ เพื่อดูว่าการวางวิโมทในลักษณะที่ต่างกันแบบใดมีผลต่อประสิทธิภาพของการปรับตั้งค่าเริ่มต้นขนาดขอบเขตของกระดาน

##### 5.1.1 การทดลองที่ 1

วางวิโมทในแนวหน้าเข้าหาถึงกลางกระดาน ที่มีความห่างระหว่างกระดานต่างๆ ดังต่อไปนี้



รูปที่ 5.1 วางวิโมทในแนวหน้าเข้าหาถึงกลางกระดาน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ความห่าง 2 เมตร

| ครั้งที่  | ค่าประสิทธิภาพที่วัดได้ (%) |
|-----------|-----------------------------|
| 1         | 82                          |
| 2         | 83                          |
| 3         | 81                          |
| 4         | 81                          |
| 5         | 81                          |
| ค่าเฉลี่ย | 81.6                        |

ตารางที่ 5.2 ความห่าง 3 เมตร

| ครั้งที่  | ค่าประสิทธิภาพที่วัดได้ (%) |
|-----------|-----------------------------|
| 1         | 36                          |
| 2         | 36                          |
| 3         | 35                          |
| 4         | 37                          |
| 5         | 36                          |
| ค่าเฉลี่ย | 36                          |

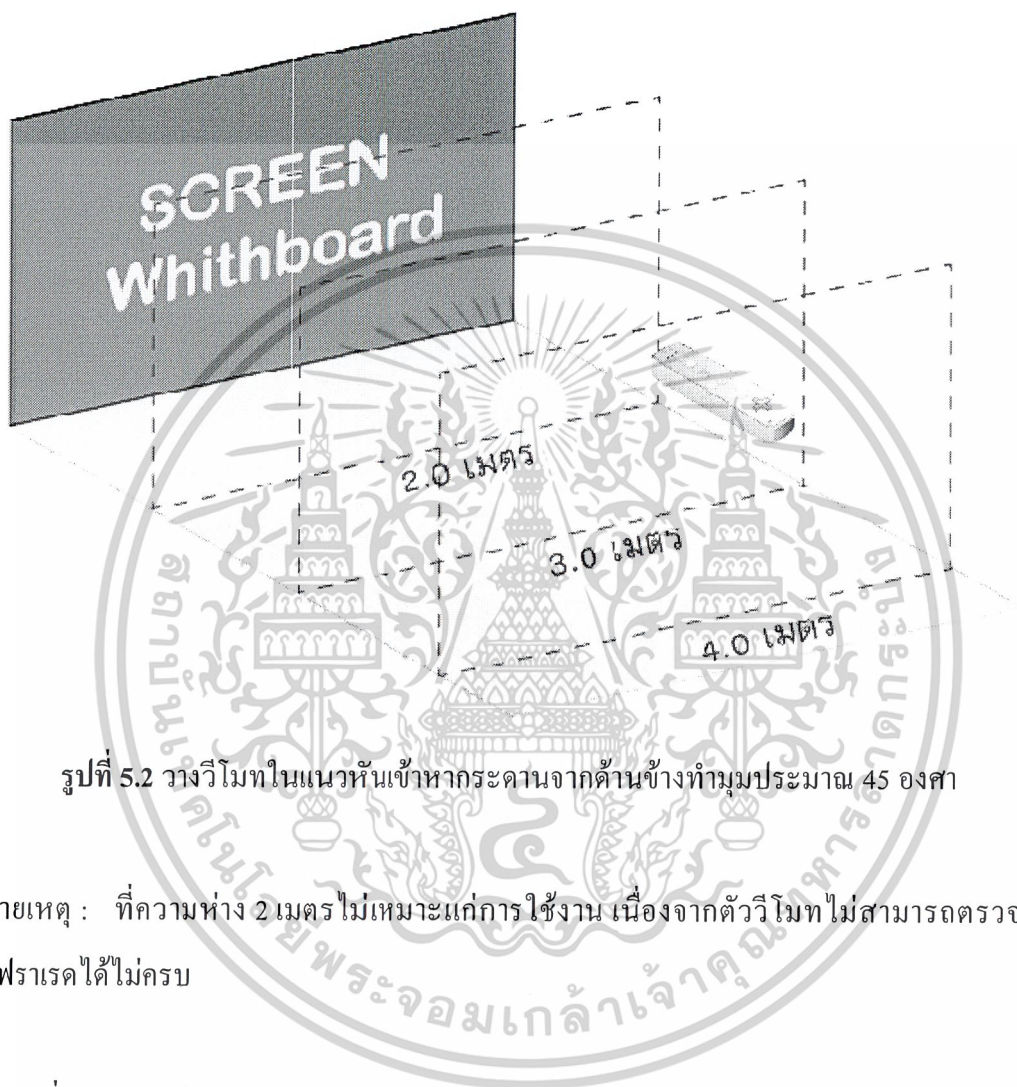
ตารางที่ 5.3 ความห่าง 4 เมตร

| ครั้งที่  | ค่าประสิทธิภาพที่วัดได้ (%) |
|-----------|-----------------------------|
| 1         | 21                          |
| 2         | 22                          |
| 3         | 20                          |
| 4         | 21                          |
| 5         | 22                          |
| ค่าเฉลี่ย | 21.2                        |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 5.2.2 การทดลองที่ 2

วางวิโมทในแนวหน้าเข้าหากระดานจากด้านข้างทำมุมประมาณ 45 องศา ที่มีความห่างระหว่างกระดานต่างๆ ดังต่อไปนี้



รูปที่ 5.2 วางวิโมทในแนวหน้าเข้าหากระดานจากด้านข้างทำมุมประมาณ 45 องศา

หมายเหตุ : ที่ความห่าง 2 เมตรไม่เหมาะแก่การใช้งาน เนื่องจากตัววิโมทไม่สามารถตรวจจับอินฟราเรดได้ไม่ครบ

### ตารางที่ 5.4 ความห่าง 3 เมตร

| ครั้งที่  | ค่าประสิทธิภาพที่วัดได้ (%) |
|-----------|-----------------------------|
| 1         | 28                          |
| 2         | 26                          |
| 3         | 27                          |
| 4         | 28                          |
| 5         | 27                          |
| ค่าเฉลี่ย | 27.2                        |

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.5 ความห่าง 4 เมตร

| ครั้งที่  | ค่าประสิทธิภาพที่วัดได้ (%) |
|-----------|-----------------------------|
| 1         | 12                          |
| 2         | 13                          |
| 3         | 12                          |
| 4         | 14                          |
| 5         | 13                          |
| ค่าเฉลี่ย | 12.8                        |

จากการทดลองสามารถสรุปผลได้ว่า สิ่งที่มีผลต่อประสิทธิภาพในการปรับค่าเริ่มต้นของ  
ขอบเขตกระดาน มีดังนี้

- การติดตั้งของกระดานในตำแหน่งที่เหมาะสม
- ทิศทางการวางวิโมทในตำแหน่งต่างๆ
- ระยะห่างระหว่างวิโมทและกระดาน



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 5.2 การทดลองเพื่อหาค่าความละเอียดของเส้นที่เหมาะสมในการใช้งานโปรแกรม

การทดลองนี้จะแสดงความละเอียดของเส้นทั้งก่อนและหลังการปรับค่าความละเอียด และทดลองการใช้ปากกาอินฟราเรดเขียนบนกระดาน เพื่อดูลักษณะเส้นที่เกิดขึ้นดังรูปที่ 5.4 , 5.5



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 6

### สรุป

#### 6.1 สรุป

ในโครงการนี้ ผู้จัดทำได้พัฒนาโปรแกรมและตัวปากกาอินฟราเรดกับแปลงลบกระดาน ขึ้น โดยใช้หลอดกาเป็นปลอกสำหรับใส่ปากกาไวท์บอร์ด และใส่หลอดอินฟราเรดด้านบนของปากกา พร้อมทั้งใส่สวิตช์แบบกดปล่อยไว้ด้านในของปลอกปากกาสำหรับเปิด-ปิดหลอดอินฟราเรด ซึ่งเมื่อผู้ใช้เขียนปากกาไวท์บอร์ดบนกระดานจะเกิดแรงกดบนสวิตช์ทำให้อินฟราเรดติด และเมื่อวิโมทรับสัญญาณอินฟราเรดได้ จะส่งสัญญาณบลูทูธบอกถึงตำแหน่งของอินฟราเรดบนกระดาน และโปรแกรมจะนำข้อมูลตำแหน่งไปคำนวณหาพิกัดบนจอคอมพิวเตอร์เพื่อนำมาแสดงผลต่อไป

จากการศึกษาและทดลองใช้งาน ทำให้ทราบว่าวิโมทมีฟังก์ชันในการระบุตำแหน่งของจุดอินฟราเรดที่ตรวจพบได้ ว่าอยู่บริเวณใดบ้าง โดยจะส่งเป็นตำแหน่ง X,Y โดยค่าจะอยู่ระหว่าง 0-1 และสามารถตรวจพบได้พร้อมกันทั้งหมดสี่จุด และไม่สามารถระบุได้ว่าจุดใดเป็นอินฟราเรดจากแหล่งกำหนดใด สามารถบอกได้เพียงแค่ว่าจุดใดตรวจพบเป็นจุดแรก และจุดถัดมาตามลำดับ และไม่สามารถระบุความแตกต่างของระยะห่างจากตัววิโมทได้

โปรแกรมที่พัฒนาขึ้นมาสามารถทำให้ผู้ใช้ได้รับความสะดวกในการใช้งานนำเสนอมากยิ่งขึ้น โดยตัวโปรแกรมสามารถนำไปใช้กับกระดานได้หลายขนาด และมีความแม่นยำค่อนข้างสูง และยังสามารถบันทึกสิ่งที่เขียนออกมาเป็นไฟล์วีดิโอพร้อมเสียง สามารถบันทึกเป็นภาพนิ่งได้ โดยในส่วนของภาพนิ่ง ผู้ใช้สามารถนำมาแก้ไขได้ โดยเลือกจากเมนูในส่วนของแก้ไขภาพ

#### 6.2 แนวทางการพัฒนาต่อ

1. พัฒนาให้สามารถแสดงหน้าจอกำหนดการทำงานบนเครือข่ายอินเทอร์เน็ตได้ เพื่อให้ในการนำเสนอผ่านทางเครือข่ายอินเทอร์เน็ต พร้อมกันหลาย ๆ ที่ได้

## บรรณานุกรม

[1] Codeplex. **Wii Remote Library**. 2009. [Online] Available:

<http://wiimotelib.codeplex.com/releases/view/21997>



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



## ภาคผนวก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ภาคผนวก

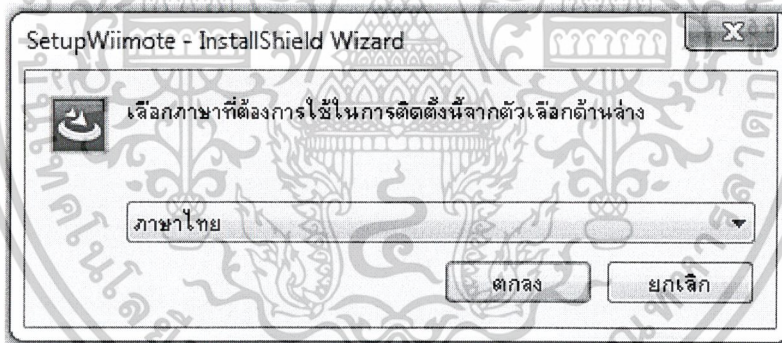
## ขั้นตอนการติดตั้งโปรแกรม

1. ดับเบิลคลิกที่ setup ดังรูปที่ ก.1

| Name                 | Date modified  | Type        |
|----------------------|----------------|-------------|
| ISSetupPrerequisites | 5/3/2554 17:34 | File folder |
| setup                | 6/3/2554 18:51 | Application |

รูปที่ ก.1 แสดงภาพการดับเบิลคลิกที่ setup

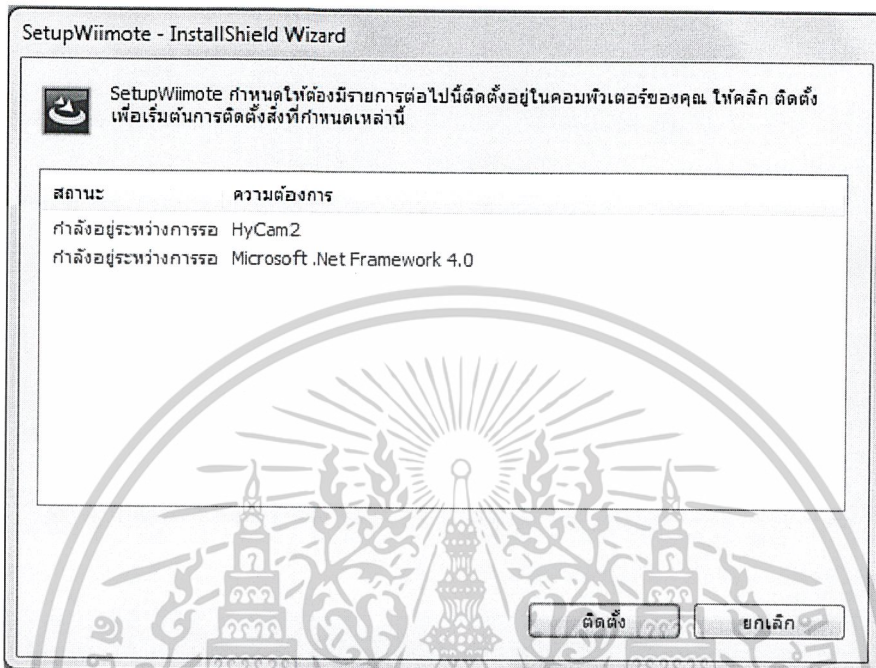
2. เลือกภาษาที่ต้องการ โดยมีให้เลือก 2 ภาษา คือ ภาษาไทย และภาษาอังกฤษ เมื่อผู้ใช้เลือกภาษาได้แล้วให้กดตกลง ดังรูปที่ ก.2



รูปที่ ก.2 แสดงการเลือกภาษา

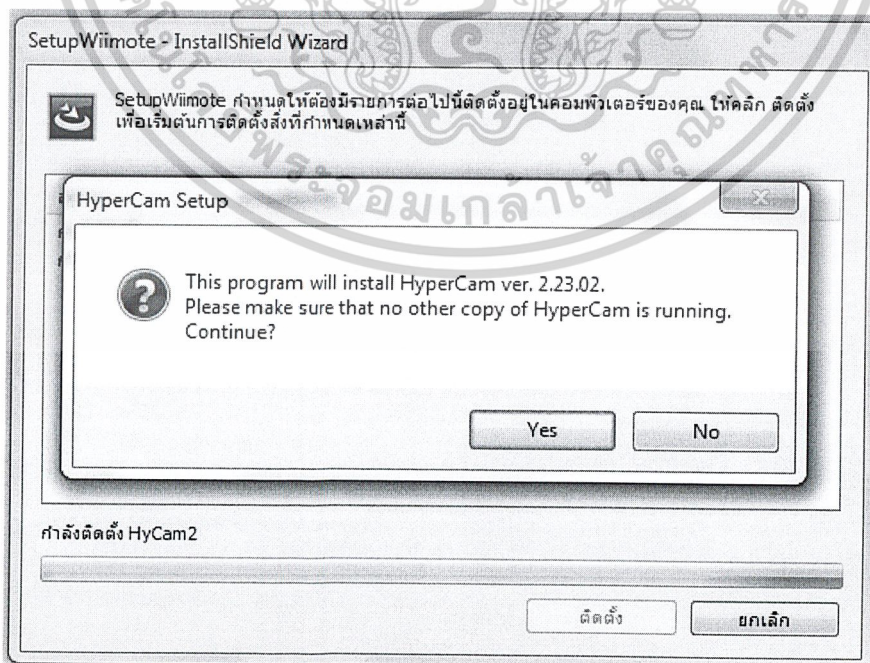
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3. หลังจากนั้นตัวโปรแกรมจะทำการตรวจสอบว่าภายในเครื่องของผู้ใช้งานนั้นมีตัวโปรแกรม HyperCam2 และ Net Framework 4.0 อยู่หรือไม่ หากยังไม่มีให้ทำการกดปุ่มติดตั้งดังรูปที่ก.3 แต่ถ้าหากมีอยู่แล้วจะข้ามขั้นตอนนี้ไปเป็นส่วนการติดตั้งโปรแกรมเลย



รูปที่ ก.3 แสดงการตรวจสอบโปรแกรม

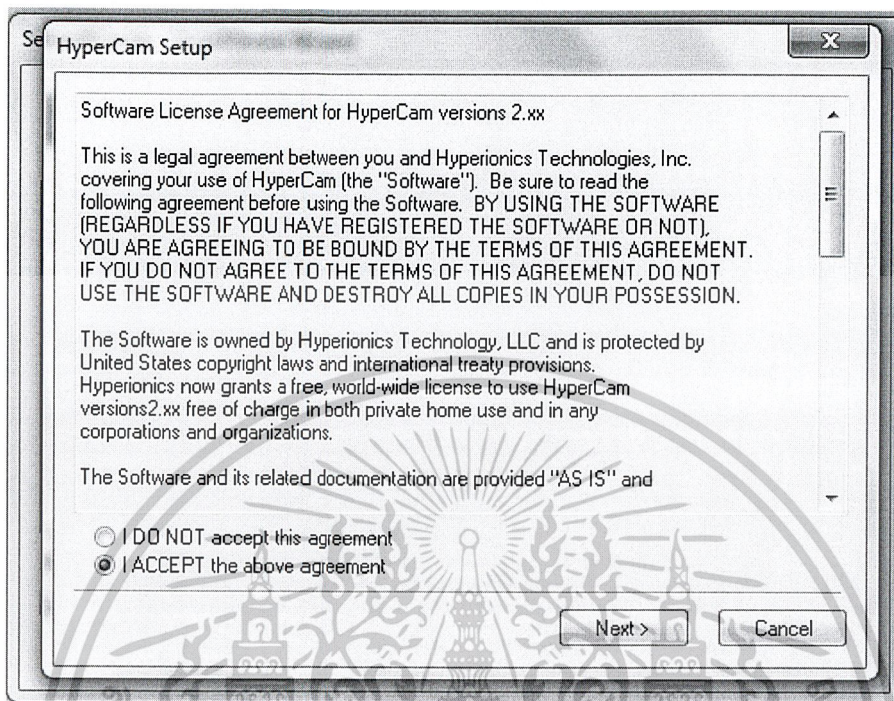
4. ทำการติดตั้งโปรแกรม Hypercam2 เพื่อใช้ในการบันทึกวีดีโอ เลือก Yes ดังรูปที่ ก.4



รูปที่ ก.4 แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรม Hypercam2

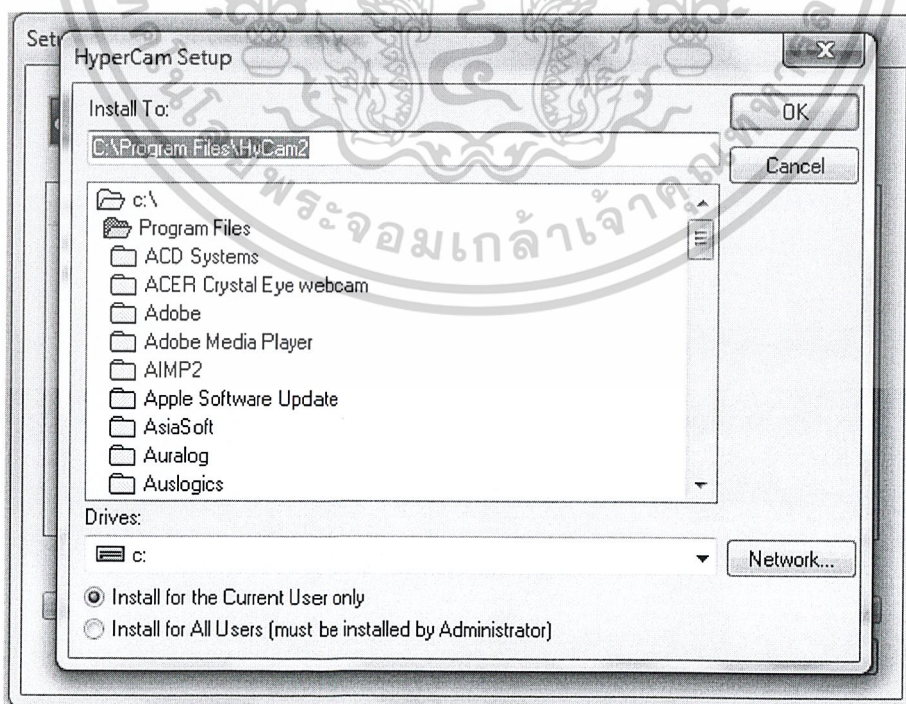
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

5. เลือก  I ACCEPT the above agreement แล้ว กดปุ่ม Next > เพื่อทำการติดตั้งโปรแกรม Hypercam2 ดังรูปที่ ก.5



รูปที่ ก.5 แสดงการยอมรับเงื่อนไขเพื่อดำเนินการติดตั้ง

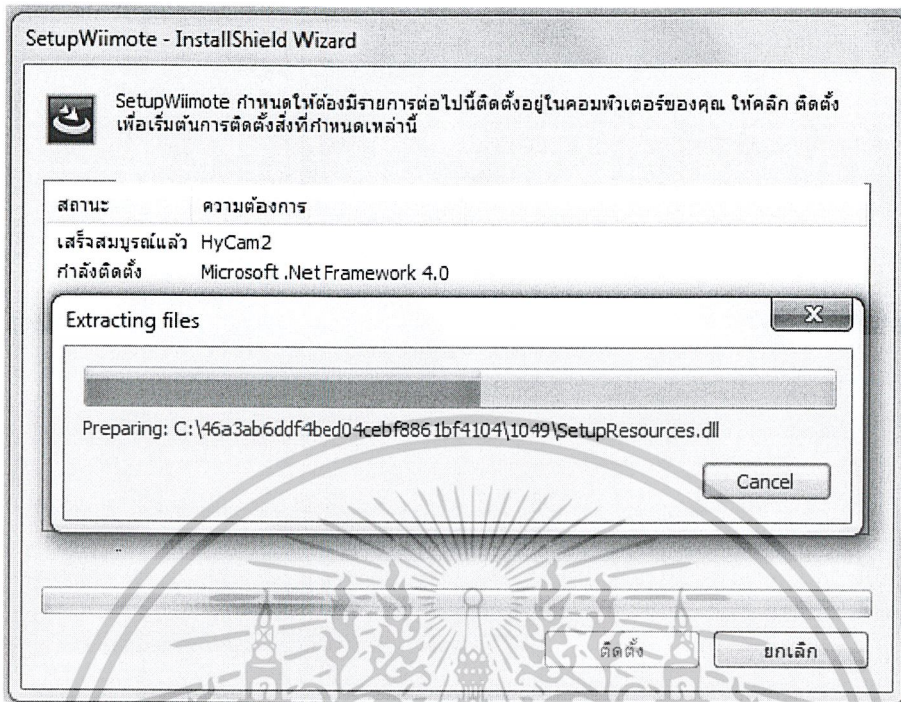
6. ทำการเลือกพื้นที่ที่ต้องการเก็บไฟล์ในการติดตั้งโปรแกรมเมื่อเลือกแล้วกดปุ่ม OK ดังรูปที่ ก.6



รูปที่ ก.6 แสดงการเลือกพื้นที่ที่ต้องการติดตั้ง

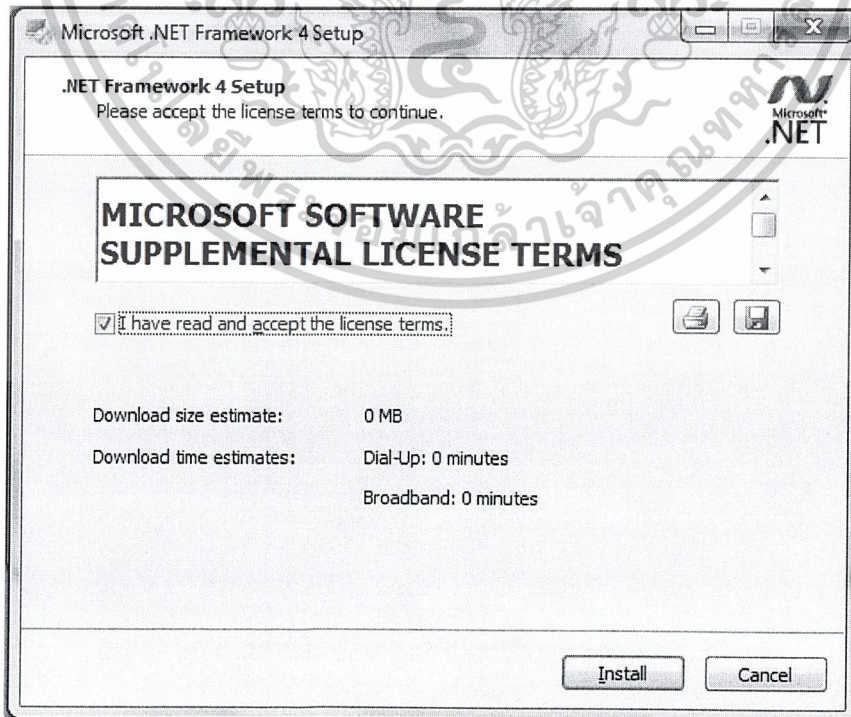
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

7. รอนโปรแกรมดำเนินการติดตั้งจนเสร็จ ดังรูปที่ ก.7



รูปที่ ก.7 โปรแกรมดำเนินการติดตั้ง

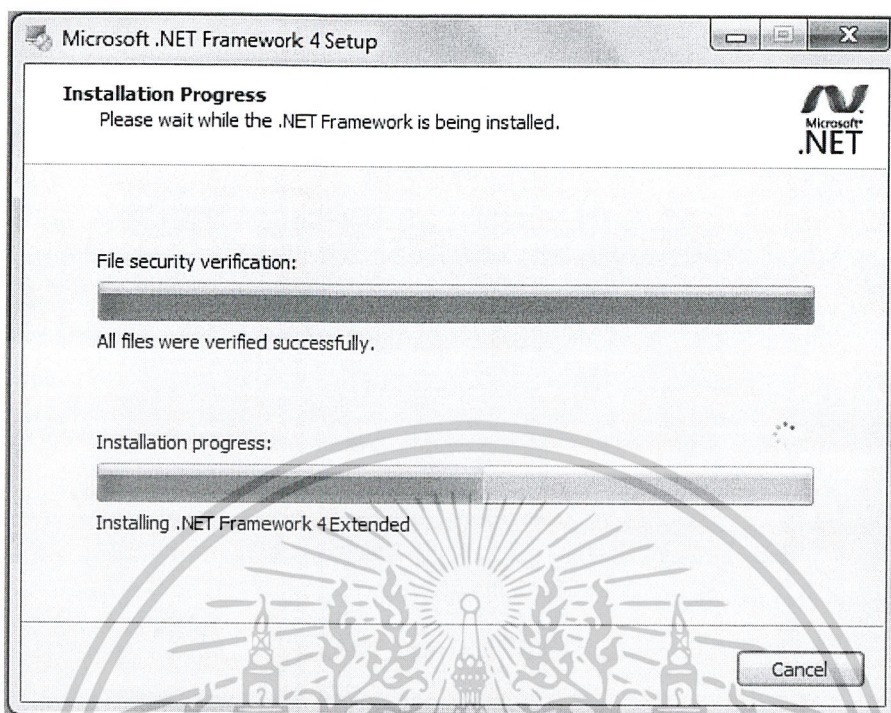
8. เมื่อโปรแกรมทำการลงโปรแกรม Hypercam2 เสร็จสิ้น จะทำการลง MS .Net Framework4.0 ต่อ โดยผู้ใช้กดปุ่ม Install เพื่อดำเนินการติดตั้ง ดังรูปที่ ก.8



รูปที่ ก.8 ดำเนินการติดตั้ง MS .Net Framework4.0

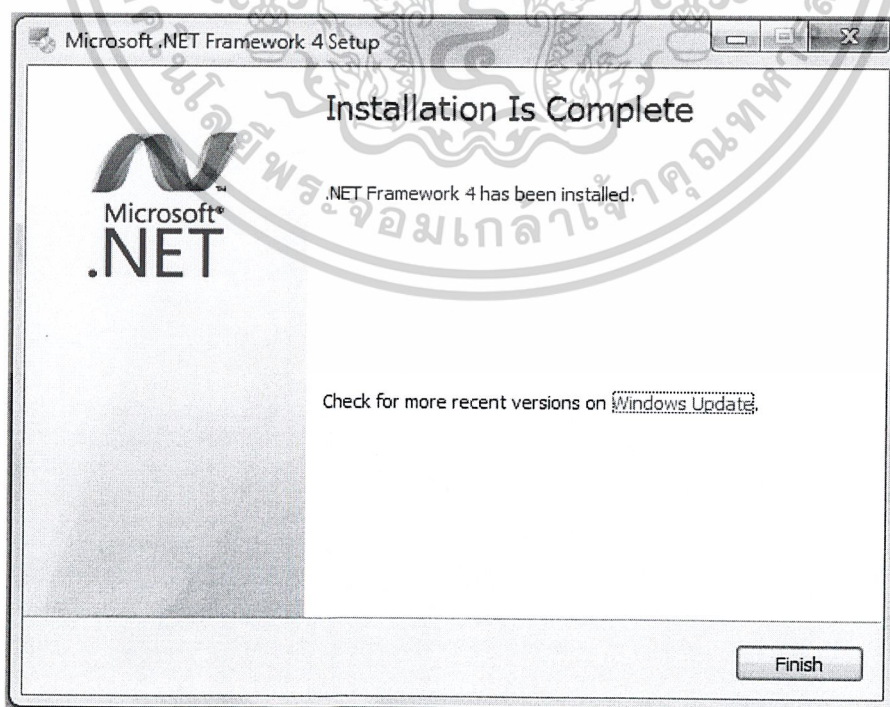
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

9. โปรแกรมดำเนินการติดตั้ง MS .Net Framework4.0 ดังรูปที่ ก.9



รูปที่ ก.9 ดำเนินการติดตั้ง MS .Net Framework4.0

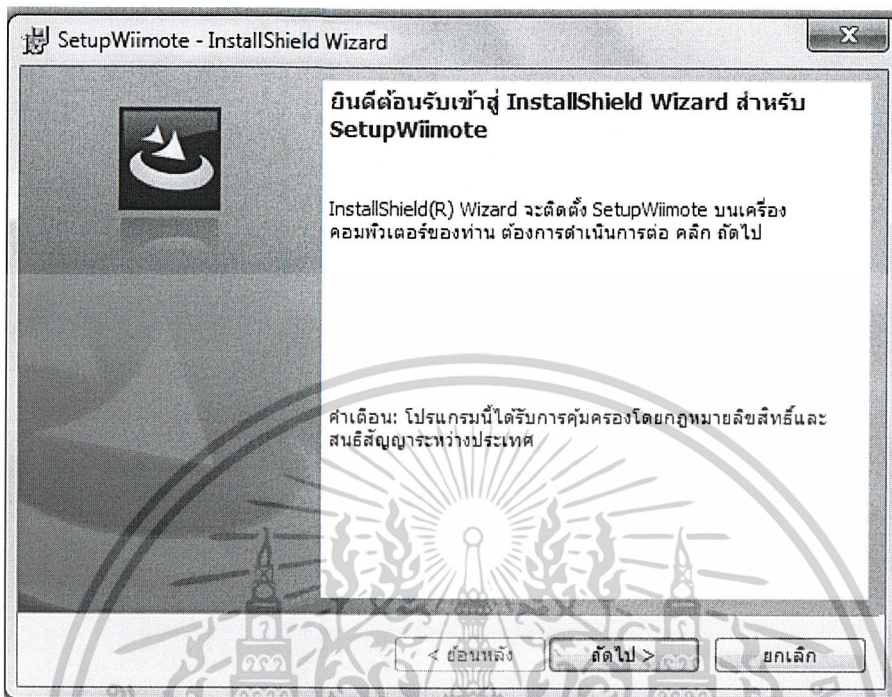
10. โปรแกรม MS .Net Framework4.0 ดำเนินการติดตั้งเสร็จสิ้นหลังจากนั้นกดปุ่มFinish ดังรูปที่ก.10



รูปที่ ก.10 แสดงการติดตั้ง MS .Net Framework4.0 เสร็จสิ้น

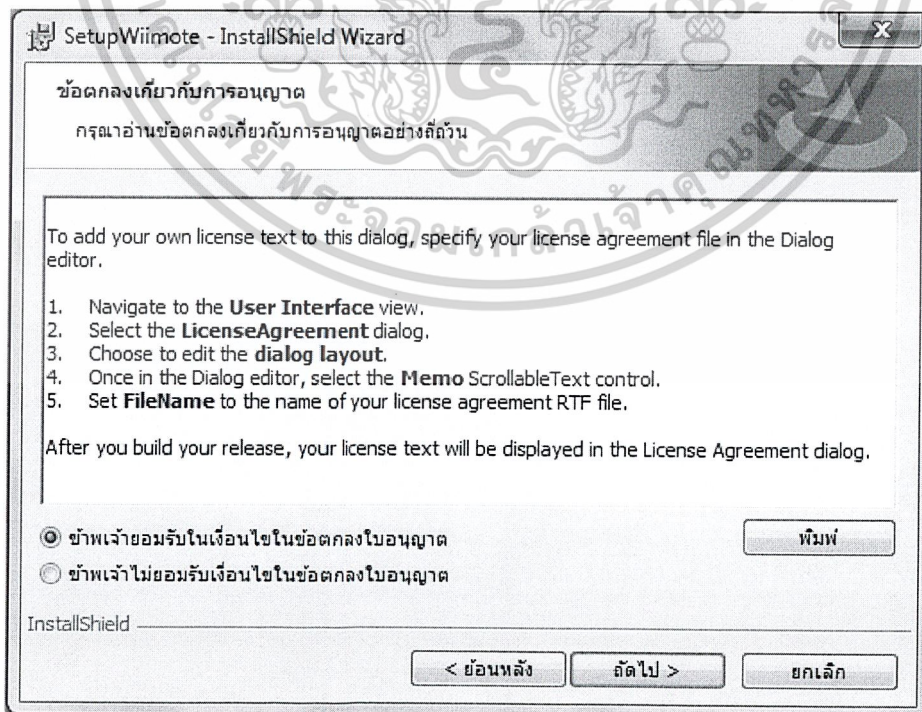
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

11. เมื่อทำการติดตั้ง โปรแกรมเสริมเสร็จสิ้น จะเข้าสู่การติดตั้ง โปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์ โดยใช้วีโมท โดยกดปุ่มถัดไป > เพื่อทำการเริ่มการติดตั้ง ดังรูปที่ ก.11



รูปที่ ก.11 แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

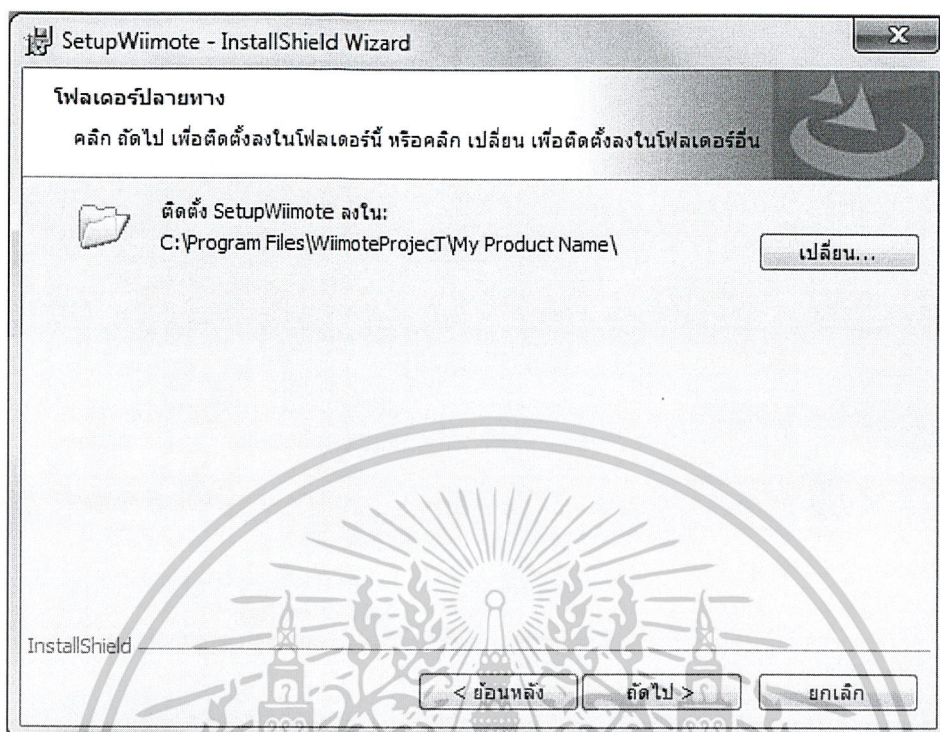
12. เลือก ขอมรับเงื่อนไข เพื่อทำการเริ่มติดตั้ง โดยกดปุ่ม ถัดไป> ดังรูปที่ ก.12



รูปที่ ก.12 แสดงการเริ่มติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

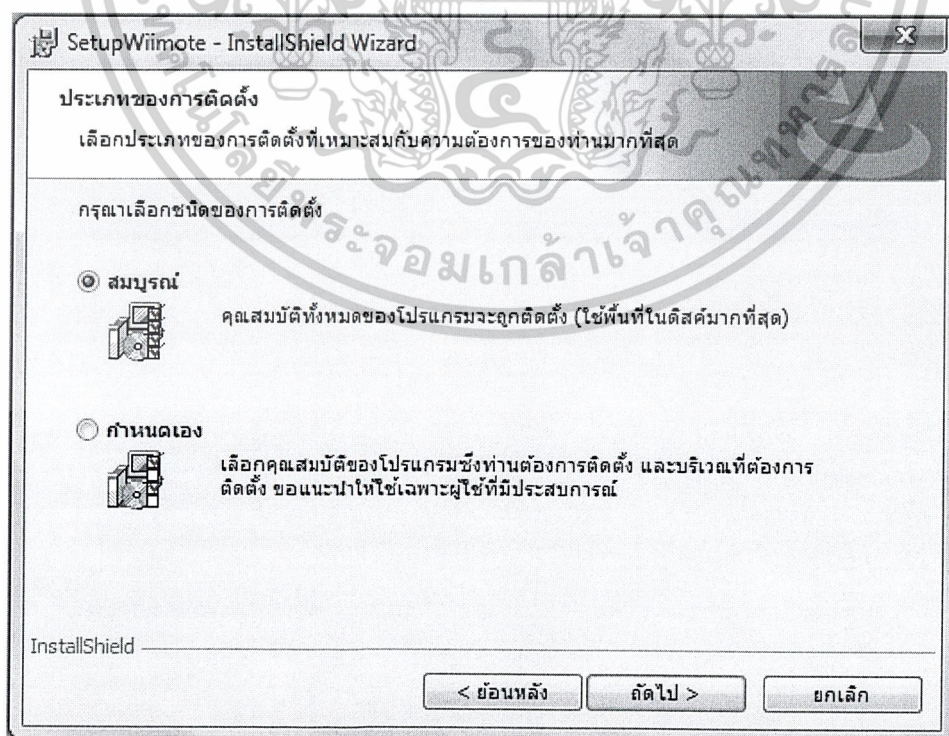
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

13. ทำการเลือกพื้นที่ที่เก็บไฟล์ในการติดตั้งโปรแกรมเมื่อเลือกแล้วกดปุ่มถัดไปดังรูปที่ ก.13



รูปที่ ก.13 แสดงการติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

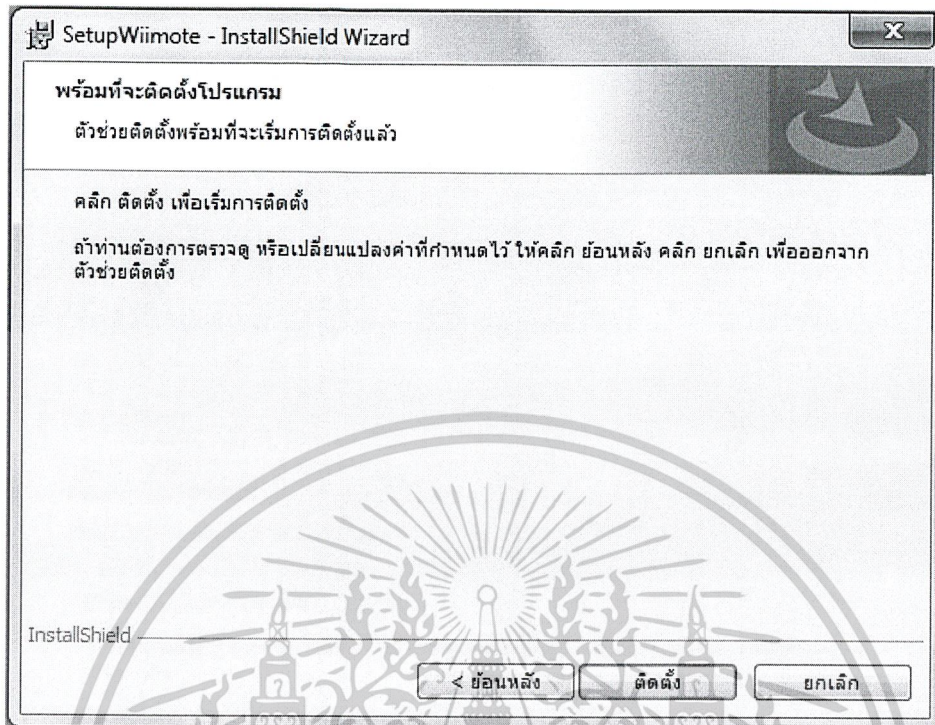
14. เลือกรูปแบบการติดตั้งโปรแกรม แนะนำการลงแบบสมบูรณ์ ดังรูปที่ ก.14



รูปที่ ก.14 แสดงการติดตั้งโปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

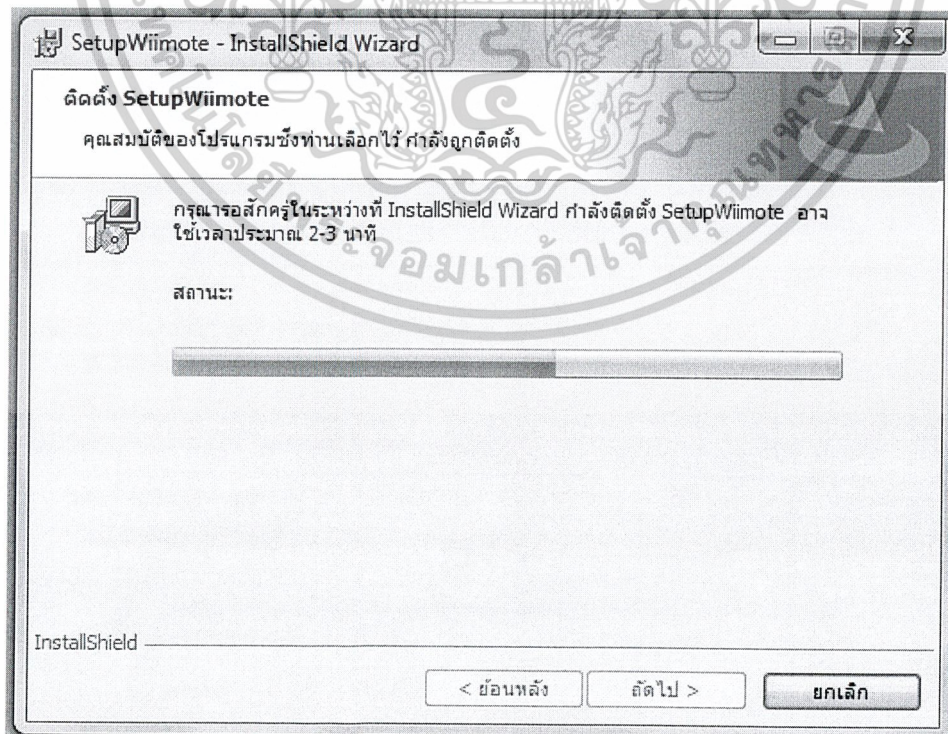
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

15. เลือกปุ่ม ติดตั้ง เพื่อทำการเริ่มติดตั้ง โปรแกรมดังรูปที่ ก.15



รูปที่ ก.15 แสดงการติดตั้ง โปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

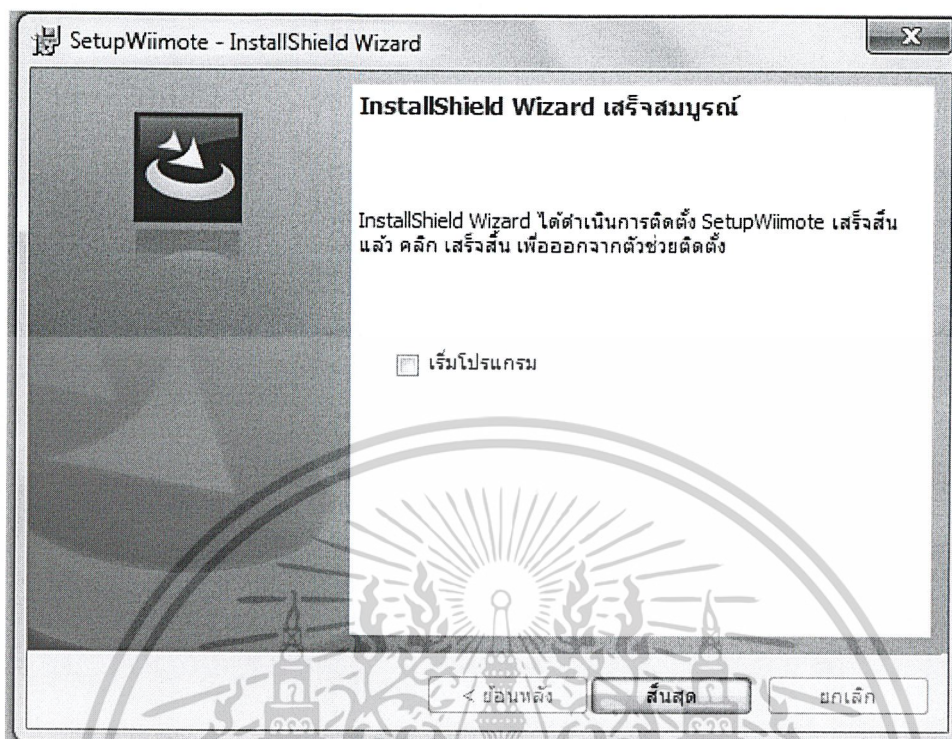
16. โปรแกรมทำการดำเนินการติดตั้งดังรูปที่ ก.16



รูปที่ ก.16 แสดงการดำเนินการติดตั้ง โปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

17. โปรแกรมดำเนินการติดตั้งเสร็จสิ้น เลือกปุ่ม สิ้นสุด เพื่อเป็นการเสร็จสิ้นการติดตั้ง



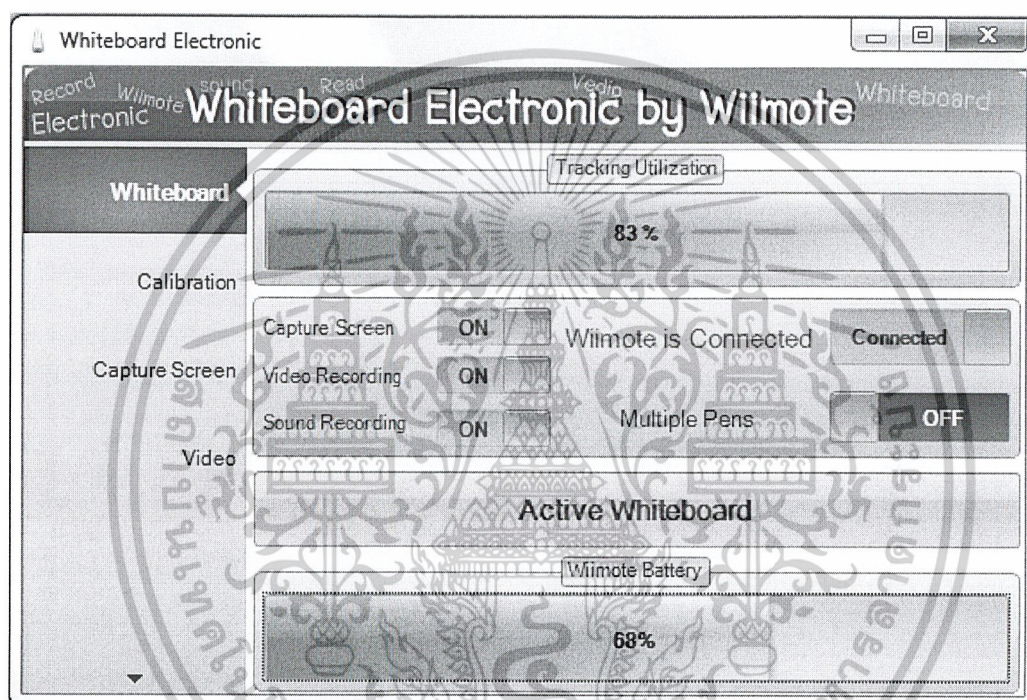
รูปที่ ก.17 แสดงการสิ้นสุดการติดตั้งโปรแกรม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ภาคผนวก ข

## คู่มือการใช้งานโปรแกรม

โปรแกรมกระดานอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้วีโมท ก่อนที่จะเปิดโปรแกรมผู้ใช้งานจำเป็นต้องเปิดสัญญาณบลูทูธ แล้วทำการเชื่อมต่อกับวีโมทก่อน หลังจากนั้นจึงรันโปรแกรมขึ้นมา โดยมีหน้าตาและรายละเอียดดังรูปที่ ข.1 , ข.2 , ข.3 , ข.4

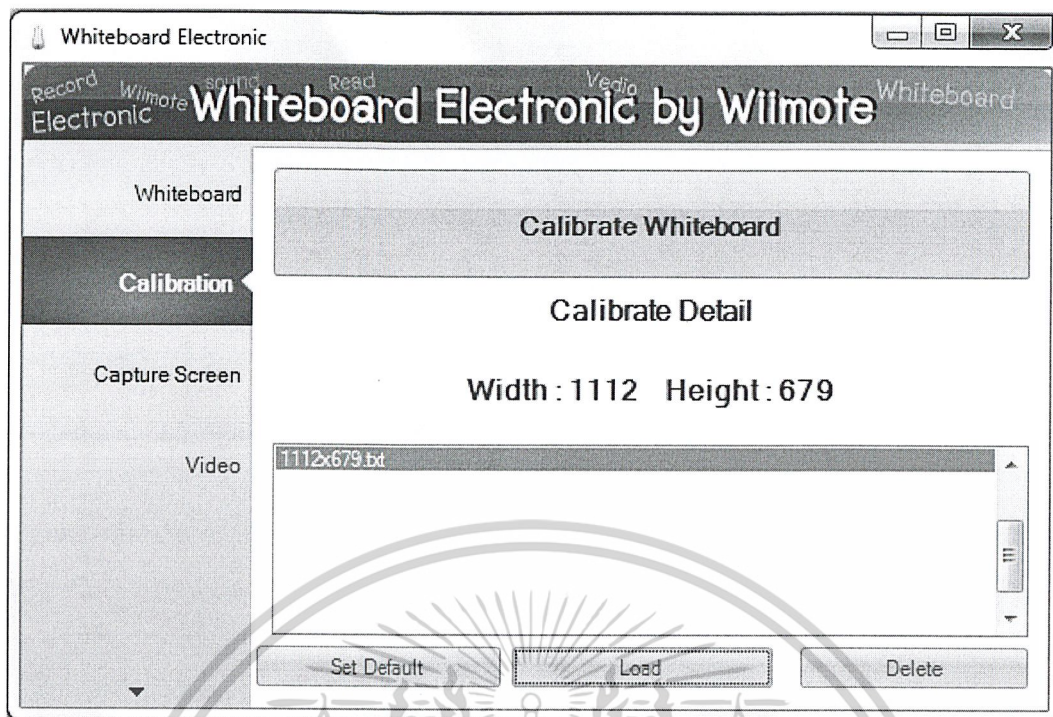


รูปที่ ข.1 แสดงหน้าตาโปรแกรม เมนู Whiteboard

## อธิบายรายละเอียดของโปรแกรม หน้าเมนู Whiteboard

- Tracking Utilization :บอกค่าประสิทธิภาพของการปรับค่าเริ่มต้นขนาดของกระดาน(%)
- Capture Screen : เปิด / ปิด การบันทึกภาพหน้าจอ
- Video Recording : เปิด/ปิด การอัดวิดีโอ
- Sound Recording : เปิด / การอัดเสียง
- Wiimote isn't connect /Wiimote is connected : เปิด /ปิด การเชื่อมต่อวีโมท
- Active Whiteboard : เข้าสู่โหมดการเขียนกระดาน
- WiimoteBattery : บอกปริมาณแบตเตอรี่ของวีโมท(%)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ข.2 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Calibration

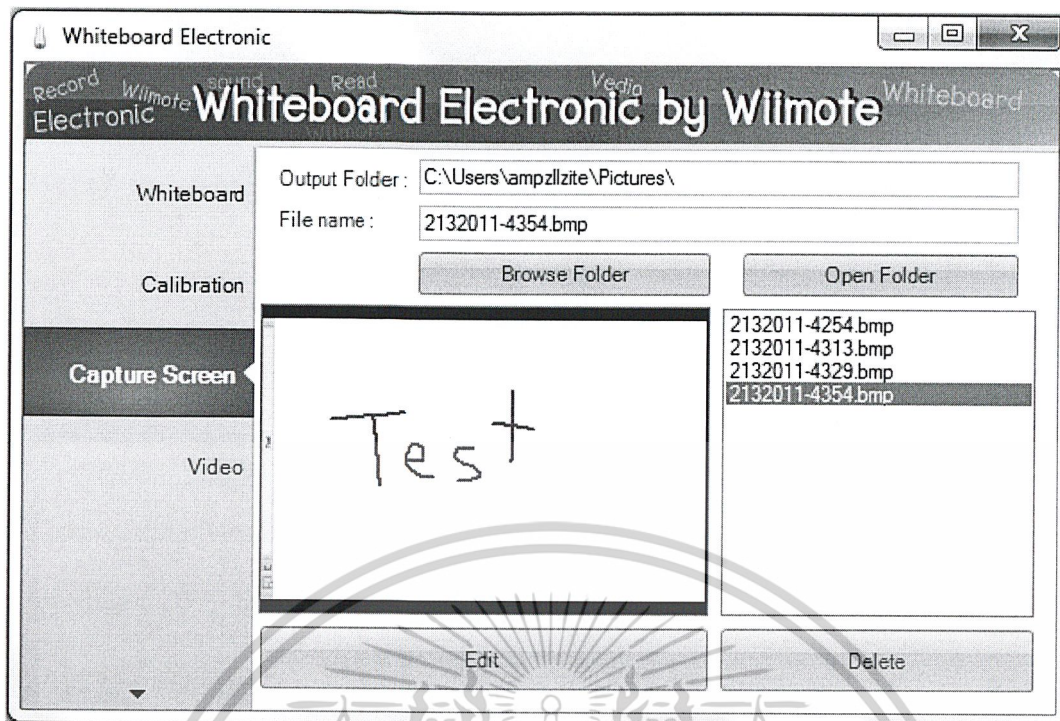
### อธิบายรายละเอียดของโปรแกรม หน้าเมนู Calibration

เมนูส่วนนี้เป็นเมนูเกี่ยวกับการตั้งค่ากระดานก่อนการใช้งาน เพื่อให้มีความพอดีเมื่อใช้งาน และยังสามารถโหลดค่ากระดานเก่าขึ้นมาใช้เพื่อไม่ต้องทำการกำหนดขอบเขตใหม่

**\*\*หมายเหตุ :** การโหลดค่าเก่าขึ้นมาใช้นั้น อุปกรณ์จำเป็นต้องไม่เคลื่อนย้ายจากตำแหน่งเดิม

- Calibrate Whiteboard : เพื่อกำหนดขอบเขตของกระดานที่จะใช้งาน(ดังในรูปที่ ข.5 )
- Set Default : กำหนดให้ค่าขอบเขตที่เลือกเป็นค่าปกติของโปรแกรมเมื่อมีการเปิดใช้งาน
- Load : การโหลดค่าขอบเขตที่เก็บไว้ขึ้นมาใช้งาน
- Delete : ลบค่าขอบเขตที่เก็บไว้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



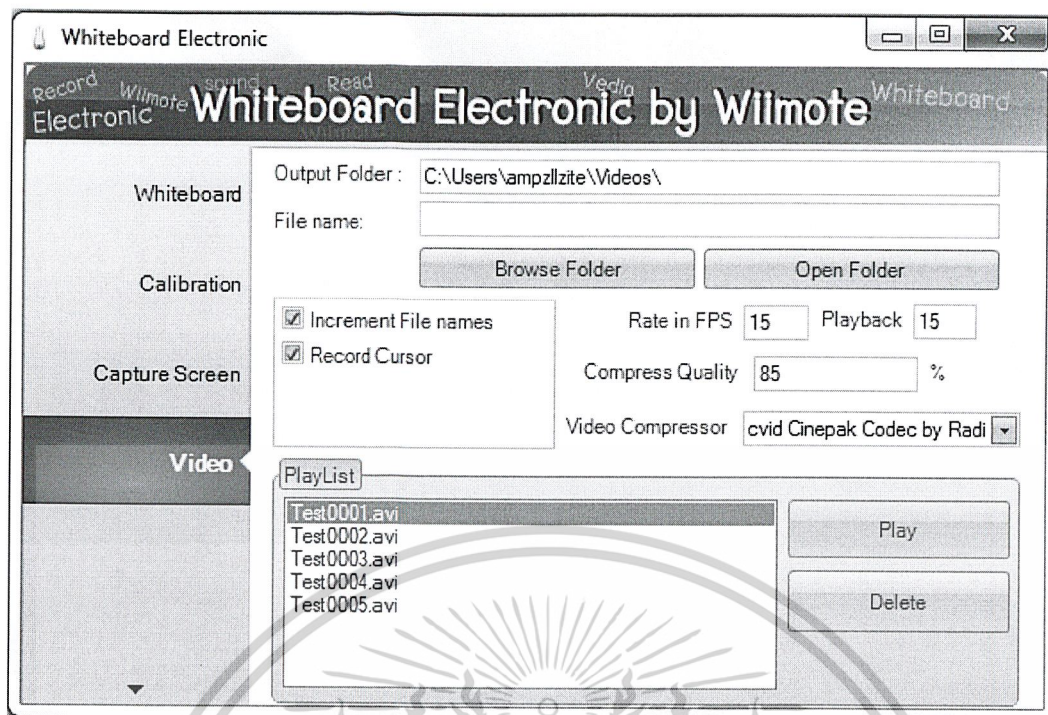
รูปที่ ข.3 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Capture Screen

### อธิบายรายละเอียดของโปรแกรม หน้าเมนู Capture Screen

เมนูส่วนนี้เป็นส่วนสำหรับตั้งค่าการถ่ายภาพหน้าจอ

- Output Folder : กำหนดโฟลเดอร์ที่ต้องการบันทึกไฟล์ภาพ
- File name : กำหนดชื่อของไฟล์ภาพ
- Browse Folder : เพื่อเลือก โฟลเดอร์ที่ต้องการและแสดงไฟล์ภาพที่เก็บในโฟลเดอร์
- Open Folder : เพื่อเปิดโฟลเดอร์ที่บันทึก
- Edit : เพื่อเรียกไฟล์ภาพที่ต้องการขึ้นมาแก้ไข
- Delete : เพื่อลบภาพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ข.4 แสดงหน้าต่างโปรแกรม เมนู Video

#### อธิบายรายละเอียดของโปรแกรม หน้าเมนู Video

เมนูส่วนนี้เป็นส่วนสำหรับตั้งค่าการอัดวิดีโอ

- Output Folder : กำหนดโฟลเดอร์ที่ต้องการบันทึกไฟล์วิดีโอ
- File name : กำหนดชื่อของไฟล์วิดีโอ
- Browse Folder : เพื่อเลือกโฟลเดอร์ที่ต้องการและแสดงไฟล์วิดีโอที่เก็บในโฟลเดอร์
- Open Folder : เพื่อเปิดโฟลเดอร์ที่บันทึก
- Increment File names : ให้ตั้งชื่อไฟล์อัตโนมัติ
- Record Cursor : อนุญาตให้อัดการเลื่อนของเคอร์เซอร์
- Rate in FPS , Playback : กำหนดความละเอียดและความถี่ของภาพวิดีโอ
- Compress Quality : กำหนดความคมชัดของวิดีโอ
- Video Compressor : รูปแบบการอัดวิดีโอ
- Play List : แสดงรายชื่อไฟล์วิดีโอที่อัดและอยู่ในโฟลเดอร์
- Play : เพื่อเปิดไฟล์วิดีโอขึ้นมาเล่น โดยเรียกโปรแกรมขึ้นมา
- Delete : เพื่อลบวิดีโอ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

