

การพัฒนาแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟนแบบข้ามแพลตฟอร์ม

CROSS PLATFORM SMART PHONES

APPLICATION DEVELOPMENT



ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2554

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปริญญาานิพนธ์ปีการศึกษา 2554

สาขาวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง การพัฒนาแอปพลิเคชันบนสมาร์ทโฟนแบบข้ามแพลตฟอร์ม

CROSS PLATFORM SMART PHONES APPLICATION DEVELOPMENT

ผู้จัดทำ

1. นางสาวณัฐธิดา ยนต์ไชย

รหัสนักศึกษา 51010374

2. นางสาวณัฐธิดา จิตวัฒนากุล

รหัสนักศึกษา 51010390



(อาจารย์วัฒน์ ล้อมโกคา)

อาจารย์ที่ปรึกษา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# การพัฒนาแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟนแบบข้ามแพลตฟอร์ม

นางสาวณัฐธิดา ยนต์ไชย 51010374

นางสาวณัฐธิดา จิตวิวัฒนากุล 51010390

ดร.วรวัฒน์ ลี้มโกคา อาจารย์ที่ปรึกษา

ปีการศึกษา 2554

## บทคัดย่อ

ปัจจุบัน โทรศัพท์เคลื่อนที่ เป็นปัจจัยที่สำคัญสิ่งหนึ่งที่มนุษย์ส่วนใหญ่จำเป็นต้องมี เพราะเหตุผลของการติดต่อสื่อสาร ทำให้ตลาดการแข่งขันของโทรศัพท์เคลื่อนที่ที่มีการแข่งขันกันสูง ย่อมก่อให้เกิดการพัฒนาทางเทคโนโลยีไปอย่างรวดเร็ว ทั้งระบบฮาร์ดแวร์และระบบซอฟต์แวร์ ทำให้เกิดระบบปฏิบัติการบนโทรศัพท์เคลื่อนที่มากมาย อาทิเช่น ระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ ไอโอเอส ซิมเบียน แบล็คเบอร์รี่ และวินโดวส์โฟน เป็นต้น

สิ่งที่เป็นตัวแปรตามของการก้าวหน้าทางเทคโนโลยีนี้คือ เกิดการพัฒนาแอปพลิเคชันบนโทรศัพท์เคลื่อนที่ที่เป็นจำนวนมากและเพื่อให้ผู้ใช้งานได้ใช้ประโยชน์ของสมาร์ตโฟนอย่างเต็มที่ จำนวนของนักพัฒนาจึงเพิ่มขึ้นอย่างรวดเร็ว เพราะนอกจากการใช้โทรศัพท์ติดต่อสื่อสารแล้ว การใช้งานรองมากก็คือ การใช้แอปพลิเคชันที่มีอยู่บนโทรศัพท์เคลื่อนที่ เป็นสาเหตุให้ยอดการดาวน์โหลดแอปพลิเคชันมีมากกว่าหลายล้านครั้งบนมาร์เกตของค่ายต่างๆ นักพัฒนาจำนวนหนึ่งจำเป็นต้องเลือกระบบปฏิบัติการอันใดอันหนึ่งเพื่อพัฒนาแอปพลิเคชัน เพราะเหตุผลของการเป็นปัจเจกในแต่ละค่าย เนื่องจากในแต่ละระบบปฏิบัติการมีเครื่องมือพัฒนาที่แตกต่างกัน รวมไปถึงภาษาที่ใช้พัฒนา วิธีการพัฒนา ค่าใช้จ่ายและปัจจัยอื่นๆ แต่ก็ยังมีนักพัฒนาอีกจำนวนไม่น้อยที่สามารถพัฒนาได้หลายระบบปฏิบัติการ แต่ก็ยังต้องพัฒนาทีละครั้งสำหรับแต่ละระบบปฏิบัติการซึ่งทำให้เสียเวลาในการพัฒนาและใช้เวลาในการเรียนรู้มากพอสมควร

เป็นสาเหตุให้ปริญญาานิพนธ์นี้ได้ทำการศึกษาการพัฒนาแอปพลิเคชันบนโทรศัพท์เคลื่อนที่แบบข้ามระบบปฏิบัติการ นั่นหมายความว่า เขียนรหัสเพียงครั้งเดียวแต่นำไปใช้ได้หลายระบบปฏิบัติการ โดยวัตถุประสงค์ของโครงการ 2 นี้ คือ การพัฒนาแอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่ใช้เทคโนโลยีเสมือนจริง (Augmented Reality) และมีระบบปฏิบัติการเป้าหมายคือระบบปฏิบัติการ ไอโอเอสและแอนดรอยด์ ด้วยเหตุที่มีคุณลักษณะต่างๆ ใกล้เคียงกัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและรูปร่างอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

# Cross Platform Smart Phones Application Development

Ms. Natthanicha Yontchai 51010374

Ms. Natnicha Jitiwattanakul 51010390

Dr. Voravat Limpoka Advisor

Academic Year 2011

## ABSTRACT

Nowadays smart phone is an important for everyone .Because a result of competitive communication make it necessary as fast as technology development, not only a basic component like hardware but also the operating system on many smart phones such as iOS, Android, Symbian, BlackBerry and Windows Phone.

A dependent variable of technology progression is amount of application on smart phones, that addition into standard communication. Billions of downloaded applications on markets are reason to decide to develop application for each operating system. Most of developers need to choose only one operating system to develop application because a individual of another platforms like Programming language, development tools, development costs and other factors .So ,if developer still to developed one platform by one time .it will have waste of time in development and take some much to learn.

this Bachelor thesis has purpose to develop a cross platform smart phones application, that means writing code once but can run multiple platforms by the purpose of this project is to develop the tourism application with the augmented reality technology and the target operating system is an iOS and Android.

## กิตติกรรมประกาศ

ปริญญานิพนธ์เรื่อง การพัฒนาแอปพลิเคชันแบบข้ามแพลตฟอร์ม จะไม่สามารถสำเร็จ ลุล่วงไปได้ถ้าไม่ได้รับสนับสนุนและความร่วมมือจากหลายๆ ฝ่าย ที่ช่วยผลักดันให้โครงการนี้ สำเร็จลุล่วง

ขอขอบพระคุณ ดร.วรวัดน์ ลีมโกคา อาจารย์ที่ปรึกษา ที่คอยแนะนำ ให้คำปรึกษาและ ความเอาใจใส่ แนะนำแนวทางการทำโครงการ และช่วยเหลือเป็นอย่างดีตลอดมา

ขอขอบพระคุณสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง และ สถาบันการศึกษาในอดีต ที่ให้โอกาสศึกษาทางการศึกษาแก่ข้าพเจ้ามาโดยตลอด

ขอขอบพระคุณสาขาวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์และวิทยาการสารสนเทศที่ได้เกื้อหนุน สถานที่ และอำนวยความสะดวกต่างๆ จนโครงการนี้สำเร็จลุล่วงด้วยดี

ขอขอบพระคุณ บิดา มารดา ที่เคารพรักอย่างยิ่ง ซึ่งคอยเลี้ยงดูข้าพเจ้าเป็นอย่างดี ให้โอกาส ทางการศึกษาอย่างเต็มที่ และให้กำลังใจเสมอมา

ขอขอบคุณเพื่อนๆ พี่ๆ ในภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบัน เทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบังที่คอยให้กำลังใจและให้คำปรึกษาตลอดระยะเวลาของการทำปริญญานิพนธ์

ขอขอบคุณ คู่โปรเจกต์ ที่ร่วมกันทำงาน อุดหนุน ให้กำลังใจอยู่เคียงข้างกัน และพยายาม ร่วมกันมา จนสำเร็จ

ณัฐธิดา ยนต์ไชย

ณัฐธิดา จิตวัฒนากุล

# สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย .....	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....	II
กิตติกรรมประกาศ.....	III
สารบัญ.....	IV
สารบัญตาราง.....	VI
สารบัญรูป.....	VII
บทที่ 1 บทนำ.....	1
1.1 ความเป็นมาของปัญหา.....	1
1.2 วัตถุประสงค์และความมุ่งหมาย.....	1
1.3 ขอบเขตของโครงการ.....	1
1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ.....	1
1.5 ส่วนประกอบของปริญญานิพนธ์.....	2
บทที่ 2 สาระสำคัญที่เกี่ยวข้อง.....	3
2.1 ทฤษฎีการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม.....	3
2.2 ระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่.....	11
2.3 ระบบเสมือนจริง.....	16
บทที่ 3 วิธีการพัฒนา.....	26
3.1 การกำหนดความต้องการ.....	26
3.2 การออกแบบแอปพลิเคชัน.....	27
3.3 การพัฒนาแอปพลิเคชัน.....	27
3.4 การทดสอบแอปพลิเคชัน.....	28
3.5 การบำรุงรักษาแอปพลิเคชัน.....	29
บทที่ 4 ผลการพัฒนา.....	30
4.1 ความต้องการของแอปพลิเคชัน.....	30
4.2 ผลการออกแบบแอปพลิเคชัน.....	32

## สารบัญ(ต่อ)

	หน้า
4.3 ผลของการพัฒนาแอปพลิเคชัน.....	41
4.4 ผลการทดสอบแอปพลิเคชัน.....	48
4.5 วิเคราะห์ผลการทดสอบแอปพลิเคชัน.....	49
4.6 แผนการบำรุงรักษาแอปพลิเคชัน.....	51
บทที่ 5 สรุปผลการศึกษาและปัญหาอุปสรรค.....	53
5.1 สรุปผลการศึกษา.....	53
5.2 ปัญหาและอุปสรรค.....	55
บรรณานุกรม.....	56
ภาคผนวก ก.....	57
ภาคผนวก ข.....	63

# สารบัญตาราง

ตาราง	หน้า
4.1 ผลการทดสอบการทำงานในรูปแบบความจริงเสมือน .....	49
4.2 ผลการทดสอบการทำงานส่วนแสดงข้อมูลสถานที่ .....	49
4.3 ผลการทดสอบการทำงานของเรดาร์ .....	50
4.4 ผลการทดสอบการทำงานบนอุปกรณ์ .....	50
4.5 การทดสอบความแม่นยำในการระบุตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้ .....	51



# สารบัญรูป

รูป	หน้า
2.1 สถาปัตยกรรมการทำงานของเครื่องมือ โมซิงค์.....	4
2.2 ชุดโปรแกรมในการประมวลผลข้อมูล.....	5
2.3 เครื่องมือพัฒนาโมซิงค์.....	6
2.4 รูปแบบโปรแกรมสำเร็จเพื่อใช้กับระบบปฏิบัติการเป้าหมาย.....	6
2.5 หน้าตาของโปรแกรมโมซิงค์.....	6
2.6 การเลือกระบบปฏิบัติการเป็น ไอ โอเอส.....	7
2.7 การเลือกระบบปฏิบัติการเป็นแอนดรอยด์.....	7
2.8 การพัฒนารหัสจากโมซิงค์ด้วยเครื่องมือ Eclipse.....	7
2.9 แอปพลิเคชันเพื่อนสนิทพาเที่ยวไทย.....	7
2.10 New Project บนเครื่องมือพัฒนา MoSync.....	8
2.11 การเลือก MoSync MAUI Project.....	9
2.12 ทดสอบฟังก์ชัน Exit Routine.....	10
2.13 การทำงานของระบบบริการตำแหน่งที่อยู่.....	12
2.14 กรณีศึกษาของระบบบริการตำแหน่งที่อยู่.....	16
2.15 ตัวอย่างเทคโนโลยี Augmented Reality แบบ Location Based.....	18
2.16 การไหลของเทคนิคเพิ่มความเสมือนจริง.....	19
2.17 ความสามารถด้าน Gyroscope ของ Smartphone.....	20
2.18 เทคโนโลยีเสมือนจริงชนิด Cab Simulator Environment.....	21
2.19 ประยุกต์ใช้เทคโนโลยีความจริงเสมือนกับวงการสถาปัตยกรรม.....	22
2.20 การทำงานร่วมกันกับระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่.....	23
2.21 เทคโนโลยีเสมือนจริงกับระบบนำทาง.....	24
2.22 การใช้เทคโนโลยีความจริงเสมือนร่วมกับการพัฒนาแอปพลิเคชัน.....	25
4.1 ลักษณะของแอปพลิเคชันที่ปรากฏบนโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟน.....	31
4.2 ยูสเคสไดอะแกรมของแอปพลิเคชัน.....	32
4.3 คลาสไดอะแกรมของแอปพลิเคชัน.....	34
4.4 สถาปัตยกรรมของแอปพลิเคชัน.....	35
4.5 แอคติวิตีไดอะแกรมของแอปพลิเคชัน.....	37
4.6 ตัวอย่างของชุดข้อมูลเจซัน.....	39

## สารบัญรูป (ต่อ)

รูป	หน้า
4.7 การแปลงข้อมูลเจสัน.....	40
4.8 ตัวอย่างการใช้งานจากชุดข้อมูลเจสัน.....	40
4.9 หน้าจอการทำงานของแอปพลิเคชัน.....	41
4.10 เมื่อผู้ใช้คลิกที่พิกัดของ KMITL จะปรากฏรายละเอียดผ่านเว็บวิกิพีเดีย.....	42
4.11 แสดงพิกัดของสถานที่นั้นผ่าน Google Map.....	43
4.12 การทำงานนอกอาคารบนระบบปฏิบัติการไอโอเอส.....	44
4.13 การทำงานนอกอาคารบนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์.....	45
4.14 การทำงานบนแอนดรอยด์เมื่อหมุนไปยังสถานที่เป้าหมาย.....	45
4.15 การทำงานบนไอโอเอสเมื่อหมุนไปยังสถานที่เป้าหมาย.....	46
4.16 การแสดงข้อมูลสถานที่บนแอนดรอยด์.....	47
4.17 การแสดงข้อมูลสถานที่บนไอโอเอส.....	47
ก.1 หน้าต่างเว็บ ไซต์ดาวน์โหลดเครื่องมือพัฒนาโมซิงค์.....	57
ก.2 รอกการดาวน์โหลด.....	57
ก.3 กดที่ปุ่ม Run.....	58
ก.4 โมซิงค์ดำเนินการติดตั้ง.....	58
ก.5 License Agreement.....	59
ก.6 Choose Components.....	59
ก.7 Choose Install Location.....	60
ก.8 Installing.....	60
ก.9 ทำการเปิดแอปพลิเคชัน โมซิงค์.....	61
ก.10 Select a workspace.....	61
ก.11 Register MoSync Account.....	62
ก.12 Editor ของเครื่องมือพัฒนาโมซิงค์.....	62

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 ความเป็นมาของปัญหา

เทคโนโลยีด้านการติดต่อสื่อสารในปัจจุบันมีการพัฒนาไปอย่างรวดเร็ว ส่งผลให้การผลิตและออกแบบอุปกรณ์เพื่อให้สอดคล้องกับเทคโนโลยีต่างๆ มีการอัตราแข่งขันสูงขึ้น ไม่ว่าจะเป็นทางด้านบริการให้บริการ ซอฟต์แวร์ต่างๆ ฮาร์ดแวร์ ลงลึกไปจนถึงระบบปฏิบัติการที่มีมากมาย เช่น iOS , Windows Phone , Symbian , Android ต่างก็ก่อให้เกิดความแตกต่างของการใช้งานทั้งสิ้น ผู้ที่ได้รับผลกระทบนอกจากจะเป็นกลุ่มของผู้ใช้งานทั่วไปแล้ว ยังส่งผลมาถึงนักพัฒนาโปรแกรมประยุกต์บนสมาร์ตโฟนที่ไม่สามารถยึดติดกับการพัฒนาแอปพลิเคชันเพื่อใช้งานเพียงระบบปฏิบัติการเดียวได้อีกแล้ว แต่การพัฒนาที่ละระบบปฏิบัติการมีปัจจัยทางด้านเวลาที่กระทบต่อการพัฒนาไม่ว่าจะเป็นขั้นตอนใดๆ ก็ต้องทำหลายครั้งทั้งสิ้น เทคโนโลยีที่ช่วยตอบโจทยปัญหาดังกล่าวเรียกว่า การพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม ซึ่งมีการพัฒนาเพียงครั้งเดียวและสามารถนำไปใช้งานบนระบบปฏิบัติการเป้าหมายได้หลายระบบ

### 1.2 วัตถุประสงค์และความมุ่งหมาย

- 1) สร้างแอปพลิเคชันบนระบบปฏิบัติการต่างๆ ด้วยเทคโนโลยีข้ามแพลตฟอร์มได้
- 2) ศึกษาและทดลองเทคโนโลยีการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม
- 3) หาข้อจำกัดของการทดลอง และสรุปผลเพื่อพัฒนาทักษะในการพัฒนาแอปพลิเคชันจนกระทั่งสามารถนำไปต่อยอดการพัฒนาแอปพลิเคชันกับเทคโนโลยีอื่นๆ ได้
- 4) สามารถใช้งานแอปพลิเคชันที่พัฒนาบนระบบปฏิบัติการต่างๆ ได้จริง

### 1.3 ขอบเขตของโครงการ

- 1) แอปพลิเคชันสำเร็จจะถูกนำไปใช้งานสำหรับระบบปฏิบัติการไอโอเอสและแอนดรอยด์เท่านั้น
- 2) แอปพลิเคชันจะถูกพัฒนาโดยการประยุกต์ใช้ทฤษฎี Augmented Reality ร่วมกับการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม

### 1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

- 1) มีประสบการณ์ในการพัฒนาแอปพลิเคชันแบบข้ามแพลตฟอร์ม

- 2) สามารถนำไปปรับใช้กับการพัฒนาแอปพลิเคชัน โดยเพิ่มเติมเทคโนโลยีใหม่ๆ ได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนเวลาสำหรับการแข่งขันเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่สามารถนำเอกสารนี้ไปใช้ในการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 3) เข้าใจโครงสร้างและแยกแยะการทำงานของระบบปฏิบัติการต่างๆ เพื่อการพัฒนาแอปพลิเคชันได้
- 4) เข้าใจและสามารถนำทฤษฎี Augmented reality มาสร้างประโยชน์แก่ผู้ใช้งานแอปพลิเคชันได้
- 5) มีความรู้และเข้าใจในการพัฒนาแอปพลิเคชันแบบข้ามแพลตฟอร์มและหาซื้ออุปกรณ์ต่างๆ เกี่ยวกับเทคโนโลยีดังกล่าวเพื่อเป็นแนวทางให้แก่ผู้พัฒนารุ่นหลังต่อไป

## 1.5 ส่วนประกอบของปริญญาโท

ปริญญาโทฉบับนี้ ประกอบด้วย 5 บท ซึ่งแต่ละบทมีรายละเอียด ดังต่อไปนี้

### 1.5.1 บทนำ

กล่าวถึงความเป็นมาของปัญหา วัตถุประสงค์ ขอบเขตของโครงการ ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ และส่วนประกอบของรายงานฉบับนี้

### 1.5.2 สรุปสาระสำคัญจากเอกสารที่เกี่ยวข้อง

กล่าวถึงทฤษฎีการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม ระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่ ระบบเสมือนจริง และเครื่องมือพัฒนาโมบิลิตี้

### 1.5.3 วิธีการพัฒนา

กล่าวถึงการกำหนดความต้องการของระบบ การออกแบบระบบ การพัฒนาระบบและการทดสอบระบบ

### 1.5.4 ผลการพัฒนา

กล่าวถึงความต้องการของระบบ ผลการออกแบบระบบ ผลการพัฒนาระบบและผลการทดสอบระบบ

### 1.5.5 สรุปผลการพัฒนาและข้อเสนอแนะ

สรุปผลการพัฒนา กล่าวถึงปัญหาและอุปสรรคที่พบเจอ รวมไปถึงข้อเสนอแนะในการแก้ไขปัญหา และแนวทางการพัฒนาต่อ

## บทที่ 2

# สาระสำคัญที่เกี่ยวข้อง

### 2.1 ทฤษฎีการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม

เทคโนโลยีในการพัฒนาแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟนแบบข้ามแพลตฟอร์ม มีวิธีการพัฒนาแตกต่างกันจากเครื่องมือที่ใช้ โดยทฤษฎีที่จะกล่าวถึงในหัวข้อนี้ คือ ทฤษฎีการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์มของ เครื่องมือ โมซิงค์

#### 2.1.1 สถาปัตยกรรมการทำงานของเครื่องมือข้ามระบบปฏิบัติการ

ในส่วนของสถาปัตยกรรมการทำงานของเครื่องมือ โมซิงค์นั้น จะมีโครงสร้างการทำงานแบ่งพื้นฐานการทำงานเป็นสองส่วน คือ การทำงานบนโครงสร้างภาษาซีพลัสพลัส และภาษาจาวา อย่างไรก็ตามการออกแบบโครงสร้างยังคงเหมือนกัน ตามหัวข้อดังต่อไปนี้

##### 2.1.1.1 Service Layer

เป็นการทำงานที่รวมการให้บริการ การจัดการ แฟ้ม I/O, threading, networking, การจัดการความจำและสนับสนุนการทำงานของฟังก์ชันต่างๆ

##### 2.1.1.2 Application framework

ส่วนที่เก็บชุดคำสั่งของสถาปัตยกรรมการทำงานของระบบต่างๆ ซึ่งขนาดและความสามารถจะแตกต่างกันตามโครงสร้างของระบบปฏิบัติการนั้นๆ และเป็นส่วนที่กำหนดจุดเริ่มต้นและจุดสิ้นสุดของโปรแกรมสำหรับแปลงเพื่อระบบปฏิบัติการต่างๆ

##### 2.1.1.3 Syscalls

ชุดของส่วนประกอบที่ใช้เชื่อมกับส่วนต่างๆ จากการเรียกใช้พีเจอร์พื้นฐาน เพื่อพัฒนารหัสสำหรับทุกระบบ เช่น การเรียกใช้งานเพื่อประมวลผลทางด้านกราฟิก เสียง ระบบเครือข่าย แล้วทำการแปลเพิ่มทรัพยากรของ โมซิงค์ให้เหมาะกับการทำงานของระบบเป้าหมาย

##### 2.1.1.4 Resource system

ชุดของส่วนประกอบที่มีคุณสมบัติพิเศษของเครื่องมือในการจัดการทรัพยากร เช่น ภาพ เสียง ข้อมูลตัวอักษร สามารถสนับสนุนการสร้างและทำลายแบบพลวัตได้ โดยมีเงื่อนไขการเรียกข้อมูลตามข้อจำกัดของอุปกรณ์แต่ละระบบปฏิบัติการ เช่น ขนาดของหน้าจอ เป็นต้น

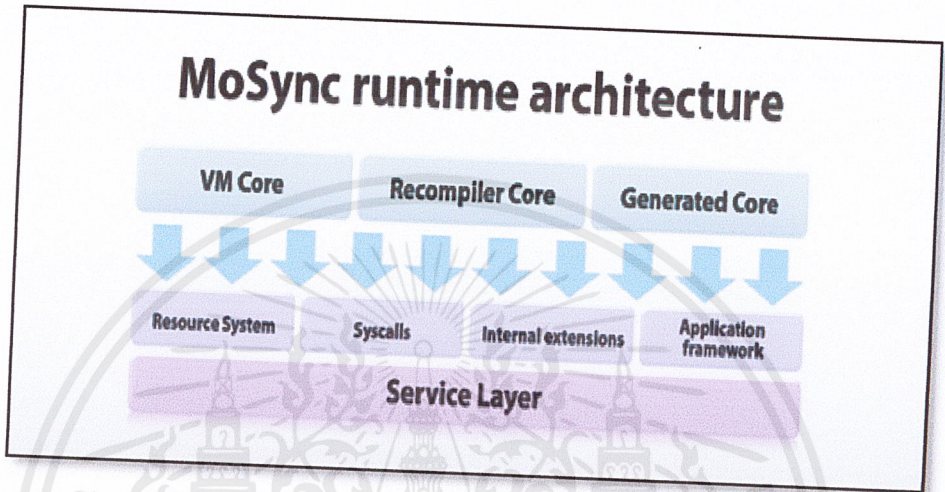
##### 2.1.1.5 Internal extensions

ส่วนที่เก็บรหัสตัวเลขของฟังก์ชันในชุดคำสั่งของการพัฒนาโดยทำการเรียนฟังก์ชัน Syscall เพื่อให้คืนค่าที่ผิดพลาดบนสถานะปัจจุบัน กรณีที่เรียกใช้พีเจอร์ที่ไม่สามารถทำได้ หรือมีอยู่จริง ช่วยให้นักพัฒนาเขียนเงื่อนไขการทำงานได้ดีขึ้น เนื่องจากพีเจอร์ของแต่ละระบบปฏิบัติการแตกต่างกัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 2.1.1.6 Core

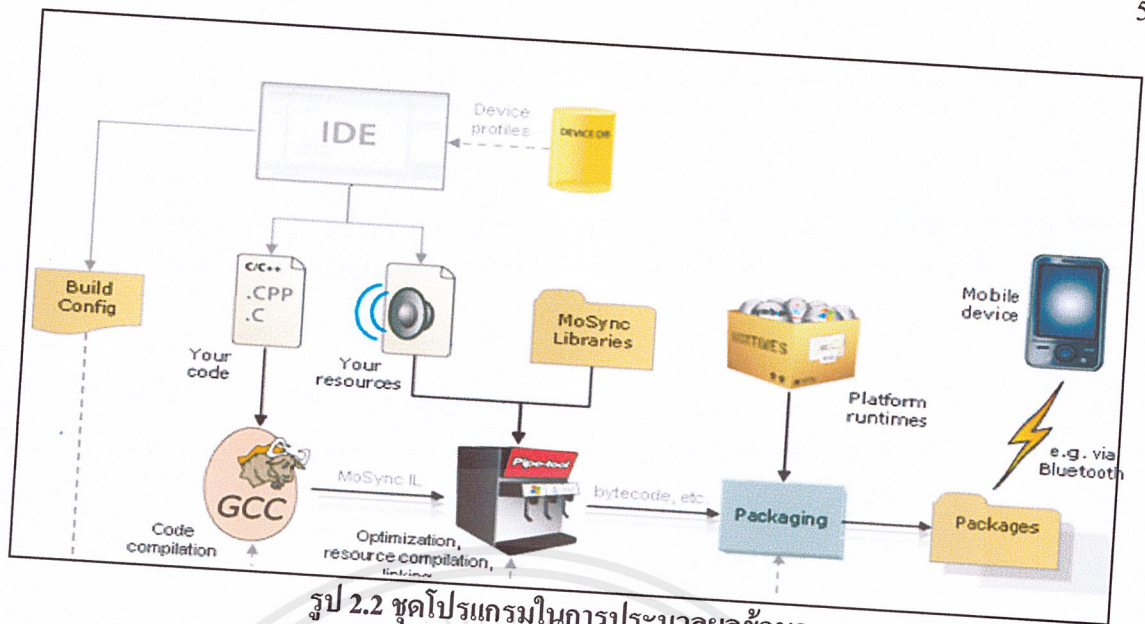
ส่วนการทำงานหลักของเครื่องมือโมซิงค์ ทำงานร่วมกับ Syscall และ Resource item เพื่อนำตัวเลขของทั้งหมดในแต่ละส่วนที่แตกต่างกันมาแยกและแปลงเป็นรหัสสำหรับระบบปฏิบัติการต่างๆ โดยการสร้างระบบปฏิบัติการเสมือน แปลงเป็นไบท์โค้ด เพื่อให้ระบบปฏิบัติการเป้าหมายสามารถนำไปใช้งานได้ทันที



รูป 2.1 สถาปัตยกรรมการทำงานของเครื่องมือโมซิงค์

### 2.1.2 ชุดโปรแกรมของที่ใช้ในการประมวลผลรหัสข้อมูล

เครื่องมือ โมซิงค์ จะใช้การบริการ โครงสร้างข้อมูลของ GCC เพื่อทำให้ภาษาของเครื่องมือ โมซิงค์ เป็นภาษากลางสำหรับข้อมูลส่งออก โดยการแปลงรหัสเป็นแผนภูมิต้นไม้วิเคราะห์เพื่อให้เหมาะสมกับการนำไปใช้งาน เมื่อนักพัฒนาได้ทำงานเขียนรหัสจนเสร็จ ชุดโปรแกรมจะทำงานขึ้นกับอุปกรณ์และระบบปฏิบัติการเป้าหมายดังรูป 2.2 ชุดโปรแกรมในการประมวลผลข้อมูล



รูป 2.2 ชุดโปรแกรมในการประมวลผลข้อมูล

### 2.1.2.1 GCC

เครื่องมือโมซิงค์จะทำการอิมพลิเมนต์โดย GCC(GNU Compiler Collection)ซึ่งจะทำการรวมฟอร์แมตที่เรียกว่า MoSync Intermediate Language(MoSync IL) โดยที่ MoSync IL สามารถในการเชื่อมโยงควบคุมการไหลของข้อมูลช่วยให้แปลงไปมาระหว่างเครื่องมือได้

### 2.1.2.2 Pipe-Tool

ส่วนรวบรวมทรัพยากรต่างๆก่อนประมวลผลไปยังรูปแบบของระบบปฏิบัติการเป้าหมาย ในลักษณะของ โมซิงค์ไบทโค้ดหรือจาวาไบทโค้ดแบบกลุ่ม

### 2.1.3 การใช้งานเครื่องมือโมซิงค์

เครื่องมือโมซิงค์สามารถสร้าง Native Application ได้หลากหลายระบบปฏิบัติการ มีเครื่องมือพัฒนาที่มีรูปร่างหน้าตาเป็นมาตรฐาน พัฒนาด้วยภาษาซีพลัสพลัส ระบบปฏิบัติการที่สนับสนุนได้แก่ไอ โอเอส แอนดรอยด์ ซิมเบียน จาวาเอ็มอี แมลลิกเบอริรี่ และ วินโดวส์โฟน

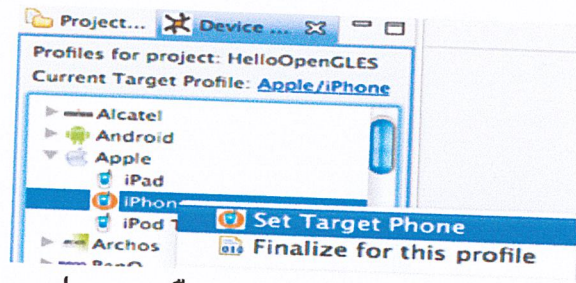
เครื่องมือโมซิงค์ประกอบด้วยไลบรารีและโปรแกรมขนาดเล็ก มีประสิทธิภาพ แต่ละแอปพลิเคชันที่เขียนสามารถถูกแปลงโดยตรงเป็นไบทโค้ด แยกตามระบบปฏิบัติการเป้าหมาย ดังรูป 2.4 รูปแบบโปรแกรมสำเร็จเพื่อใช้กับระบบปฏิบัติการเป้าหมาย

เครื่องมือโมซิงค์ จะมีลักษณะการใช้งานเหมือนเครื่องมือ Eclipse ส่งผลให้นักพัฒนาไม่ต้องใช้เวลาในการเรียนรู้เครื่องมือใหม่ หรือภาษาอื่นๆเพิ่มเติม

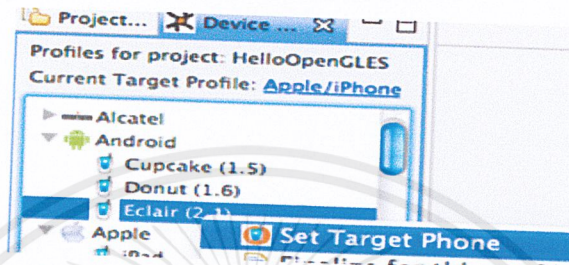
หลังจากได้ทำการเขียนโค้ดตามที่ได้ออกแบบเสร็จแล้ว สิ่งที่จะเพิ่มไปจากการใช้งานของเครื่องมือทั่วไป คือการเลือกเครื่องมือ หรือระบบปฏิบัติการเป้าหมายดังรูป 2.6 การเลือกระบบปฏิบัติการเป็นไอ โอเอส และรูป 2.7 การเลือกระบบปฏิบัติการเป็นแอนดรอยด์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



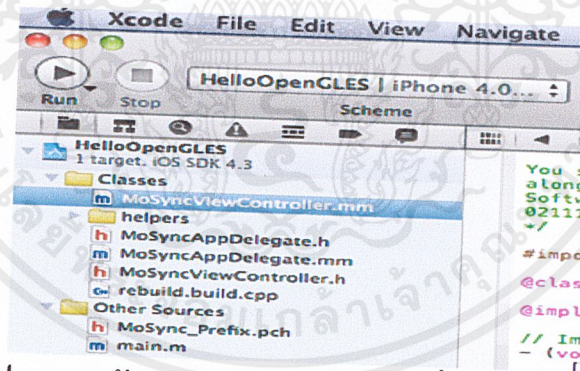


รูป 2.6 การเลือกระบบปฏิบัติการเป็นไอโอเอส



รูป 2.7 การเลือกระบบปฏิบัติการเป็นแอนดรอยด์

เมื่อเลือกเป้าหมายได้แล้วสามารถนำไปใช้งานบนอุปกรณ์ของระบบปฏิบัติการได้ทันที หรือ สามารถพัฒนาแยกเครื่องมือโดยการเรียกใช้จากเครื่องมือที่เฉพาะเจาะจงของระบบปฏิบัติการนั้นๆ ได้ ดังรูป 2.8 พัฒนารหัสจากโมซิงค์ด้วยเครื่องมือ Eclipse



รูป 2.8 การพัฒนารหัสจากโมซิงค์ด้วยเครื่องมือ Eclipse

หลังจากดำเนินการครบทุกขั้นตอนแล้ว สามารถทดสอบการทำงานของโปรแกรมที่พัฒนาได้ทั้งในอุปกรณ์เสมือนและอุปกรณ์จริง ดังรูป 2.9 แอปพลิเคชันเพื่อนสนิทพาเที่ยวไทย (พัฒนาด้วยเทคโนโลยีข้ามระบบปฏิบัติการร่วมกับเทคโนโลยีระบบเสมือนจริง เพื่อส่งเข้าประกวดในโครงการแข่งขันนักพัฒนาซอฟต์แวร์ไทย สามารถ อินโนเวชั่น อวอร์ด 2011 รอบชิงชนะเลิศ)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



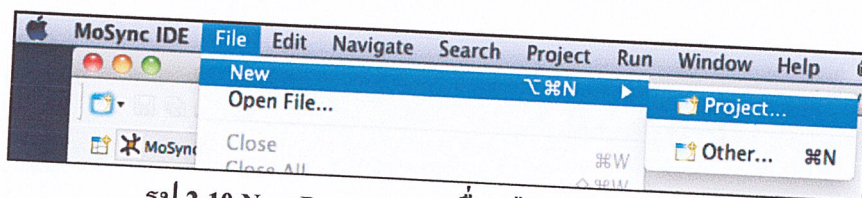
รูป 2.9 แอปพลิเคชันเพื่อนสนิทพาเที่ยวไทย

#### 2.1.4 ขั้นตอนต่อยอดการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม

ในกรณีที่เครื่องมือพัฒนาไม่สามารถพัฒนาตามการออกแบบทั้งหมดได้ เนื่องจากความไม่พร้อมของเครื่องมือและข้อจำกัดการก้าวตามเทคโนโลยี ส่งผลให้เครื่องมือ MoSync อนุญาตให้พัฒนาต่อบนเครื่องมือของระบบปฏิบัติการเป้าหมายนั้นๆ ได้ โดยที่ยังทำงานอยู่บนสถาปัตยกรรมของ MoSync หมายความว่าถ้าหากพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มมาถึงจุดหนึ่งแล้วทำต่อไม่ได้เนื่องจากข้อจำกัดทางเครื่องมือ จะสามารถพัฒนาต่อยอดไปใช้อีกเครื่องมือหนึ่ง โดยตั้งอยู่บนข้อจำกัดต่างๆ รวมไปถึงหลักการขั้นตอนการทำงานที่ซับซ้อนต่อพัฒนา

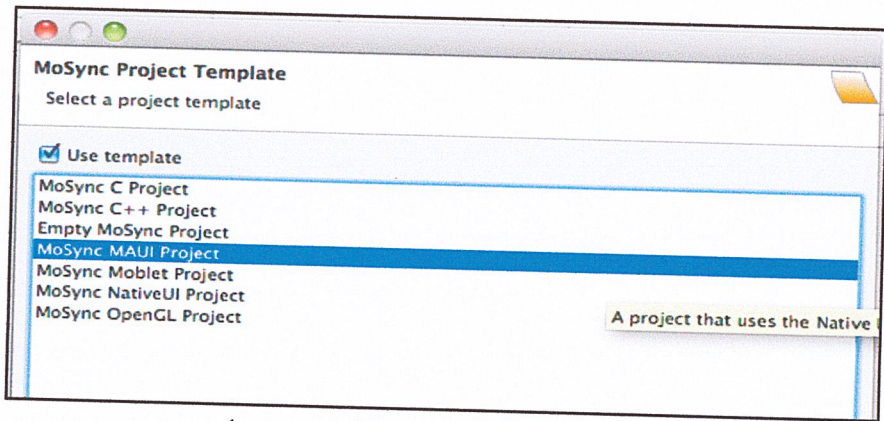
ในหัวข้อนี้จะกล่าวถึงการต่อยอดพัฒนาต่อในระบบปฏิบัติการ iOS บนเครื่องมือพัฒนา Xcode ที่มีไว้สำหรับการเขียนโปรแกรมบนไอโอเอสโดยเฉพาะ ยกตัวอย่างการพัฒนาการข้ามระบบปฏิบัติการ โปรแกรมพื้นฐาน ทำงาน เมื่อแตะ Label ตรงกลางจอคำว่า Press Me ของเครื่องมือ Mosync แล้วระบบจะไปเรียกโปรแกรม Xcode มารัน Hello World ตามที่ได้พัฒนาไว้ใน Xcode โดยมีขั้นตอนการทำงาน ดังนี้

สร้างแอปพลิเคชัน ที่ต้องการเรียกการต่อยอดไปยัง Xcode โดยการ New Project ที่ MoSync IDE เช่นเดียวกับการใช้งานเครื่องมือทั่วไป จากนั้นเลือก Project Template เป็น MoSync MAUI Project ดังรูป 4.8 การเลือก MoSync MAUI Project และมีขั้นตอนการทำ Exit Routine คือ



รูป 2.10 New Project บนเครื่องมือพัฒนา MoSync

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



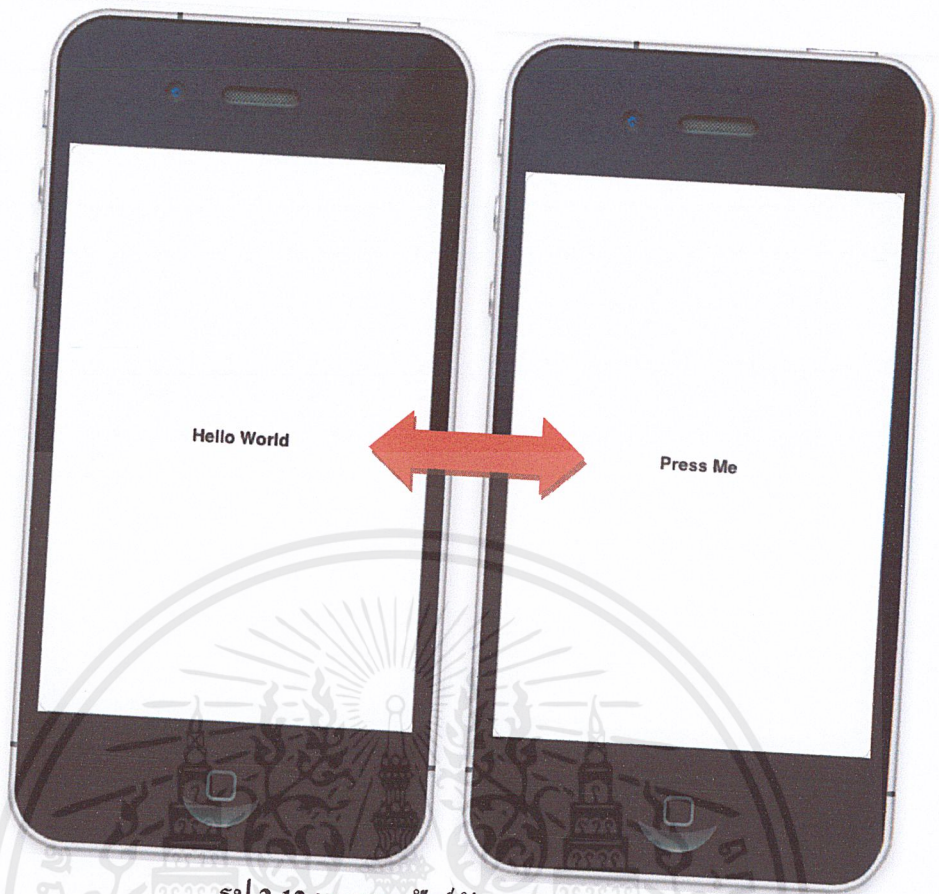
รูป 2.11 การเลือก MoSync MAUI Project

สร้าง Directory ในการทำงาน โดยกำหนดให้ไฟล์ทั้ง MoSync และ Xcode อยู่ ที่เดียวกัน จากภาพหน้าที่แล้วจะพบว่าไฟล์ถูกเก็บอยู่ที่/home/Macintosh/TestMoSyncToXcode แอปพลิเคชัน ที่ถูกสร้างขึ้นมาจาก MoSync มีชื่อว่า testNative และแอปพลิเคชันที่สร้างมาจาก Xcode มีชื่อว่า HelloWorld

เมื่อรันผ่านแล้วตรวจสอบ logs เพื่อดูว่า ชุดคำสั่ง Exit Routine เรียกถูกต้องหรือไม่ และมีการเพิ่มเติมภายในไฟล์ MoSync ดัง โปรแกรม 2.1 ฟังก์ชัน Exit Routine

#### โปรแกรม 2.1 ฟังก์ชัน Exit Routine

```
void NativeUIMoblet::closeEvent()
{
    LOG("/home/Macintosh/TestMoSyncToXcode/Hello
world/HelloWorld.xcodeproj");
    close();
}
```



รูป 2.12 ทดสอบฟังก์ชัน Exit Routine

### 2.1.5 บทสรุปและวิเคราะห์การต่อ ยอดการพัฒนา

จากตัวอย่างที่กล่าวในหัวข้อ 2.1.4 ขั้นตอนต่อ ยอดการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์ม สามารถวิเคราะห์ได้ว่า การต่อ ยอดพัฒนานั้นสามารถทำได้ แต่ขั้นตอนในการพัฒนาค่อนข้าง ซับซ้อน เนื่องจากเครื่องมือที่ใช้พัฒนาไม่มีการสนับสนุนการต่อ ยอดการพัฒนาอย่างสมบูรณ์ จึง ต้องจัดสรรทรัพยากรเอง ซึ่งจะเกิดข้อจำกัดมากมาย เพราะมีหน่วยความจำน้อยและต้องใช้ อย่าง จำกัด การ debugging บนเครื่องมือ MoSync หลังจากการต่อ ยอดการพัฒนา จะมีข้อผิดพลาดจาก การข้าม เครื่องมือพัฒนา เรื่องการจัดสรรใช้หน่วยความจำ เกิดปัญหา MoSync การคอมไพล์ไม่ผ่าน แม้ไม่ได้มีการแก้ไขอะไรเพิ่มเติมใน MoSync และยังมีคอมไพล์ที่นานกว่าเดิมเป็นเท่าตัว

ดังนั้นจึงอาจสรุปได้ว่าหากต้องการพัฒนาต่อ ยอดด้าน Augmented Reality ไม่ควรพัฒนา แบบ Exit Routine มีสองแนวทางในการพัฒนา คือ หนึ่งควรแยกพัฒนาตามระบบปฏิบัติการ เพราะ อาจจะใช้เวลาพัฒนาน้อยกว่า ทั้งยังดึงความสามารถของสมาร์ตโฟนได้อย่างเต็มที่ โดยไม่ต้อง กังวลว่า เครื่องมือพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มจะสามารถได้หรือไม่ หรือ วิธีที่สอง ทำการพัฒนาโดย การดึงความสามารถของเครื่องมืออย่างเต็มที่ในการติดต่ออุปกรณ์ และ การติดต่อเครือข่ายการ สื่อสารเพื่อยืนยันพิกัดและรองรับทฤษฎีต่างๆ ตามการพัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการอย่าง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สมบูรณ์ ซึ่งผู้จัดทำเลือกการพัฒนาวิธีนี้ และจะกล่าวถึงการพัฒนาและและการพัฒนาในบทที่ 3 และ 4 ตามลำดับ

## 2.2 ระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่

บริการแสดงตำแหน่งที่อยู่ หรือ Location-Based Services (LBS) คือ บริการอย่างหนึ่งที่ใช้ประโยชน์จากเทคโนโลยีไร้สาย ที่ทำให้บุคคลหรือองค์กรใดๆ ระบุตำแหน่งที่อยู่ของผู้ใช้อุปกรณ์ไร้สายได้อย่างแม่นยำ เป็นการค้นหาสถานที่ คน สัตว์ หรือ สิ่งของ

ความสามารถของการบอกตำแหน่งที่แม่นยำด้วยการทำงานร่วมกันระหว่างระบบโทรศัพท์เคลื่อนที่กับ GPS มีส่วนช่วยขององค์กรที่ต้องการนำการบอกตำแหน่งมาเพิ่มประสิทธิภาพการทำงานในธุรกิจได้อีกด้วย การบอกตำแหน่งที่แม่นยำจากระบบดาวเทียม บอกตำแหน่ง Global Positioning System (GPS) ทำงานร่วมกับคอมพิวเตอร์ควบคุม ที่สามารถเชื่อมต่อเข้ากับระบบเครือข่าย โดยมีหลักการทำงานคือ การติดต่อสื่อสารผ่านทาง Application server และ โครจข่ายโทรศัพท์เคลื่อนที่ ส่งผลให้สามารถทราบตำแหน่งปัจจุบัน เกิดประโยชน์ต่างๆมากมาย เช่น บอกทิศทางโดยแสดงผลบนจอถึงการเคลื่อนที่ของรถยนต์ ร่วมกับระบบเสียงนำทาง

### 2.2.1 ลักษณะการให้บริการแสดงตำแหน่งที่อยู่

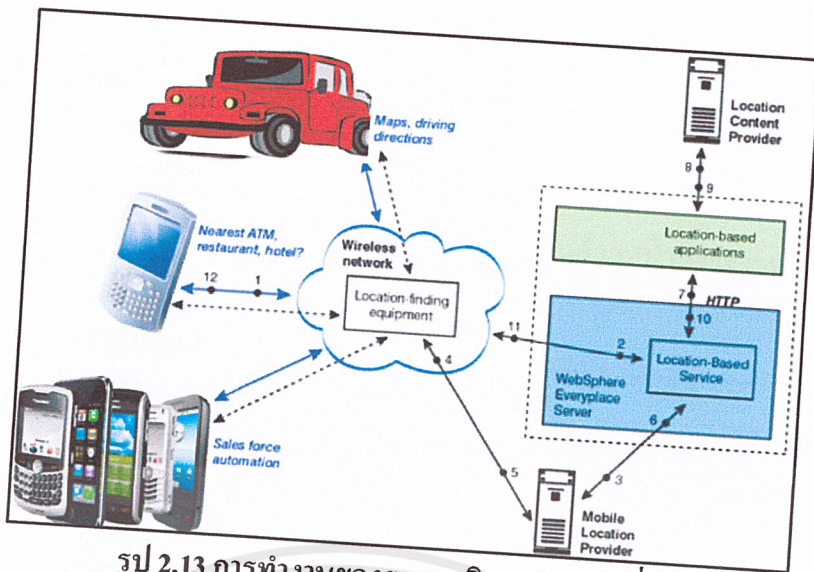
การให้บริการสามารถแบ่งออกเป็นสองกลุ่มใหญ่ คือ Pull services และ Push services ซึ่งมีรายละเอียดดังนี้

#### 2.2.1.1 Pull Service

เป็นลักษณะบริการ เช่นเดียวกับการเข้าใช้งานเว็บเพจ โดยแบ่งย่อยได้เป็น functional services เช่น การเรียกแท็กซี่, รถพยาบาล และ information services เช่นการค้นหาธนาคารหรือร้านอาหาร

#### 2.2.1.2 Push Services

Push services จะมีส่งข้อมูลต่างๆ ไม่ว่าจะมีการร้องขอหรือไม่ก็ตามจากผู้ใช้บริการ โดยบริการจะเริ่มทำงานเมื่อผู้ใช้เข้าสู่บริเวณที่กำหนด หรือ ตามเวลาที่ตั้งไว้ ตัวอย่างเช่น บริการโฆษณาสินค้าลดราคา ซึ่งผู้ใช้แค่เพียงผ่านไปใกล้ๆ ก็จะได้รับข้อมูลทุกอย่าง โดยสามารถตั้งชื่อของได้โดยทันทีผ่านสมาร์ทโฟน อย่างไรก็ตามหากมีการส่งข้อมูลมากเกินไปจำเป็น ความสำคัญของข้อมูลก็จะลดลงเรื่อยๆ ดังนั้นผู้ให้บริการควรจะต้องวางแผนก่อนเปิดบริการอย่างรอบคอบ



รูป 2.13 การทำงานของระบบบริการตำแหน่งที่อยู่

### 2.2.2 องค์ประกอบในการให้บริการแสดงตำแหน่งที่อยู่

ส่วนประกอบพื้นฐานในการใช้บริการระบุตำแหน่ง 5 สิ่ง ได้แก่

#### 2.2.2.1 Device

อุปกรณ์ทุกชนิดที่รองรับระบบเครือข่ายไร้สายได้ เช่น โทรศัพท์มือถือ แท็บเล็ต เพื่อใช้ในการร้องขอและแสดงผลข้อมูล

#### 2.2.2.2 Network & Web Service

ระบบเครือข่ายที่ให้บริการการติดต่อสื่อสารกับอุปกรณ์ต่างๆ เช่น เครือข่าย GPS, 3G, Wifi เพื่อใช้ในการรับคำสั่ง และส่งผลลัพธ์กลับมาแสดงในอุปกรณ์สำหรับติดต่อสื่อสารต่างๆ และรองรับการร้องขอจากผู้ใช้ ในลักษณะสนับสนุนการทำงาน ระหว่างอุปกรณ์ผ่านระบบเครือข่าย ตัวอย่างเช่น การบริการในการเช็คราคาหุ้นของตลาดหุ้นหลาย ๆ ที่และอ่านข่าวจากแหล่งข่าว ๆ หลายที่โดยให้เฉพาะข่าวของบริษัทที่ผู้ใช้บริการสนใจ ผู้ให้บริการเว็บเซอร์วิสหนึ่ง อาจจะเป็นผู้ขอบริการเว็บเซอร์วิสอื่น ยกตัวอย่างเช่น เว็บเซอร์วิสที่ให้บริการข้อมูลก่อนการซื้อข่าหุ้น อาจจะเป็นผู้ขอใช้บริการของเว็บเซอร์วิสที่ให้บริการการให้ข่าว

#### 2.2.2.3 เทคโนโลยีที่ใช้ในการระบุตำแหน่ง

สำหรับการค้นหาตำแหน่งสถานที่ โดยตัวอย่างของเทคโนโลยีระบุตำแหน่งที่แตกต่างกันไปตามการใช้งานและความละเอียด เช่น Cell Identifier (Cell ID) เป็นการใช้สถานีเครือข่ายที่ให้บริการทางด้านสัญญาณ โทรศัพท์เคลื่อนที่ช่วยในการระบุตำแหน่ง Global Positioning System (GPS) เป็นการใช้ดาวเทียมที่โคจรอยู่รอบโลกช่วยในการระบุตำแหน่ง ซึ่งมีข้อจำกัดคือ ใช้เวลาเป็นนาทีในการตรวจจับดาวเทียมและคำนวณตำแหน่งที่ตั้ง รวมทั้งต้องอยู่ในที่โล่งแจ้งจึงจะสามารถตรวจจับสัญญาณ ได้ และ Assisted Global Positioning System (A-GPS) เป็น

วัด เพื่อให้สามารถระบุตำแหน่งของวัตถุหรือบุคคลอย่างได้ผล ในระบบจำเป็นต้องมีจุด Access Point ไร้สายทุกๆ 30 เมตร จึงจะช่วยให้สามารถระบุตำแหน่งที่แน่นอนได้

### 2.2.3.2 กรณีศึกษา การจำหน่ายตั๋วโอลิมปิกปี 2008 ประเทศจีน

ประเทศจีนได้วางแผนใช้ตั๋ว RFID ในการจัดงานโอลิมปิก ส่งผลประโยชน์ต่อจีนในเรื่องการนับตั๋วหรือตรวจสอบตั๋ว ซึ่งถือว่าการตรวจสอบว่าจะสูญเสียรายได้หลักหรือไม่ เนื่องจากตั๋วที่ต้องจำหน่าย แจก ในงานโอลิมปิกนี้มีจำนวนมาก และที่สำคัญการปลอมแปลงตั๋วเป็นเรื่องที่เกิดขึ้นได้จำนวนมาก ส่งผลให้คณะกรรมการโอลิมปิกของจีนจึงต้องเข้มงวด เพราะเวลาขายตั๋วออกไปจะมีตัวแทนจำหน่ายซึ่งแต่ละรายนั้นต้องรับผิดชอบปริมาณตั๋วจำนวนไม่น้อย

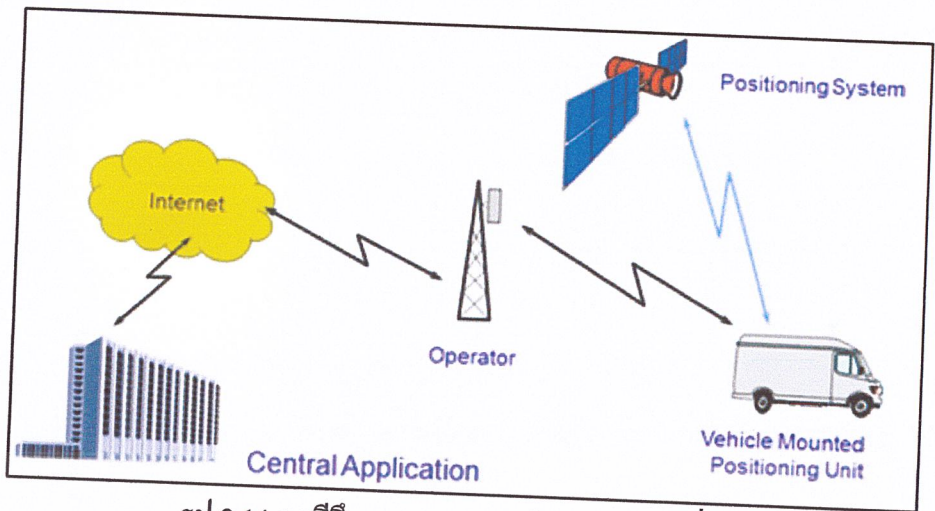
#### 2.2.3.3 กรณีศึกษาข้อมูลจาก บริษัท Tesco Lotus

ระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่ มาประยุกต์ใช้กับระบบการติดตามผู้คอนเทนเนอร์ที่ใช้บรรจุสินค้าในการขนส่งสินค้า เป็นการพัฒนารูปแบบการขนส่ง โดยติดตั้งเทคโนโลยีการทำงานของ RFID และ GPS ไร้ที่ผู้คอนเทนเนอร์ โดยการทำงานของ RFID เริ่มจากเครื่องอ่านข้อมูล (Reader) จะทำหน้าที่จ่ายพลังงานในรูปแบบของคลื่นความถี่วิทยุไปยังตัวป้าย (Tag) เพื่อทำการรับส่งข้อมูลผ่านวงจรอิเล็กทรอนิกส์ ภายในมายังตัวประมวลผลข้อมูลเพื่อระบุถึงข้อมูลจำเพาะเหล่านั้นทำให้การตรวจนับสินค้าเป็นไปอย่างสะดวก แม่นยำ และรวดเร็ว ส่วนระบบการทำงานของ GPS เริ่มจากผู้ใช้งานต้องการทราบพิกัดตำแหน่งผู้คอนเทนเนอร์ จะส่งข้อความจากโทรศัพท์เคลื่อนที่ไปยังผู้ให้บริการเครือข่ายโทรศัพท์เคลื่อนที่ ซึ่งผู้ให้บริการเครือข่ายจะทำการตรวจสอบพิกัดตำแหน่งโดยส่งไปยังอุปกรณ์ติดตามระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่ซึ่งเสาอากาศของระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่ที่ตั้งไว้ที่ผู้คอนเทนเนอร์จะส่งข้อมูลพิกัดกลับด้วยระบบ GPRS หรือ CDMA ไปยังผู้ให้บริการเครือข่าย เพื่อ แจ้งพิกัดตำแหน่งให้ผู้ให้บริการทราบ ทำให้ผู้ให้บริการสามารถตรวจสอบความปลอดภัยในการขนส่งสินค้าที่บรรจุในผู้คอนเทนเนอร์ได้ และยังป้องกันการสูญหายและถูกโจรกรรมได้ นอกจากนี้บริษัทเทสโก้ โลตัส ยังได้ติดตั้งระบบคอมพิวเตอร์แม่ข่ายรุ่นใหม่ที่สำนักงานใหญ่ ใช้ในงานทางด้านการจัดซื้อสินค้าและบัญชี ซึ่งจะเชื่อมต่อกับระบบคอมพิวเตอร์ซอฟต์แวร์ “นอติลุส” ซึ่งจะติดตั้งไว้ที่ศูนย์กระจายสินค้า ระบบจะเริ่มปฏิบัติการเมื่อฝ่ายจัดซื้อได้รับคำสั่งซื้อสินค้าผ่านระบบแม่ข่าย ข้อมูลคำสั่งซื้อจะถูกส่ง ไปยังคู่ค้าพร้อมๆ กับศูนย์กระจายสินค้า เมื่อคำสั่งซื้อมาถึงศูนย์กระจายสินค้าและสินค้าที่สั่งได้จัดส่งมาถึงศูนย์กระจายสินค้า สินค้าจะถูกบันทึกลงในรายการของคลังสินค้า และระบบซอฟต์แวร์ “นอติลุส” จะสร้างระบบบาร์โค้ดและฉลากสินค้าขึ้น ในขณะที่สินค้าถูกบันทึกรายการ ระบบ ก็จะสามารถบอกรายละเอียดเกี่ยวกับสินค้านั้นๆ ระบบแม่ข่ายและระบบซอฟต์แวร์นอติลุส จะให้ประโยชน์แก่คู่ค้าในด้านการลดจำนวนเอกสารที่เกี่ยวข้องกับการสั่งซื้อ ความถูกต้องของข้อมูลรายการและจำนวนสินค้าที่ถูกจัดส่ง ทำให้ฝ่ายจัดซื้อสามารถประมาณการจำนวนสินค้าที่ต้องการจากคู่ค้าได้ จำนวนยอดขายสินค้าของคู่ค้าก็จะเพิ่มขึ้นด้วย เนื่องจากการ ส่งสินค้าไปยังศูนย์กระจายสินค้า เอกสารนี้เป็นเอกสารที่ส่งวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นับญาติเห็นชอบหรือเห็นว่าการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดลอกเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จึงทำให้ต้องมีการสต็อกสินค้าไว้สำหรับโลตัสทุกสาขา ซึ่งเป็นการเพิ่มจำนวนการสั่งซื้อให้กับคู่ค้า และจะมีสินค้าอยู่บนชั้นวางสินค้าโลตัสทุกสาขาอยู่ตลอดเวลา ส่วนรถยกสินค้าภายในศูนย์กระจายสินค้า ซึ่งใช้ระบบคอมพิวเตอร์ สามารถระบุเวลาที่สินค้าชิ้นๆ ถูกจัดเก็บไว้ในศูนย์ ซึ่งรถบรรทุกสินค้าจำนวน 500-700 คัน จะขนส่งสินค้ามายังศูนย์กระจายสินค้าทุกวัน และในแต่ละวันมีสินค้าอุปโภคบริโภคจำนวน 300,000-500,000 ทิป ขนส่งมายังศูนย์กระจายสินค้า ในแต่ละวันรถคอนเทนเนอร์สูง 40 ฟุต จำนวน 80-100 คัน จะบรรทุกสินค้าจากศูนย์กระจายสินค้าเพื่อจัดส่งสินค้าไปยังเทสโก้ โลตัสทั่วประเทศ โดยระบบขนส่ง สินค้าจากกลับหรือ Backhauling เกิดขึ้นได้เนื่องจากเทสโก้ โลตัส สามารถให้บริการบรรทุกสินค้าจากผู้ผลิตหรือคู่ค้าชาวไทย ซึ่งมีโรงงานอยู่ในเส้นทางเดินรถอยู่แล้ว และกลับมายังศูนย์กระจายสินค้า ซึ่งช่วยประหยัดเวลา และค่าขนส่งทั้งในส่วนของคู่ค้าและ ร้านค้าปลีก

**2.2.3.4 กรณีศึกษา บริษัทผลิตรถยนต์ BMW**

บริษัทผลิตรถยนต์ BMW ได้ศึกษาและวิจัยงานเป็นการคิดค้นอุปกรณ์เกี่ยวกับยานยนต์คือกุญแจรถยนต์ที่ ป้องกันไม่ให้มีการใช้โทรศัพท์หรือการกดพิมพ์ส่งข้อความขณะขับรถ โดยมีจุดประสงค์ในการคิดค้นและพัฒนากุญแจลักษณะนี้ขึ้นมา ก็เพื่อต้องการลด ปริมาณจำนวนคนที่เสียชีวิตบนท้องถนนที่มีสาเหตุจากการใช้โทรศัพท์มือถือขณะ ขับรถ โดยกุญแจ Key2SafeDriving จะทำงานโดยการเชื่อมต่อสัญญาณของบลูทูธของกุญแจรถยนต์ที่มีอุปกรณ์เล็กๆ ที่สามารถรับส่งสัญญาณกับ โทรศัพท์มือถือได้ซึ่งผู้ใช้จะต้องมีการติดตั้งตัว รับส่งสัญญาณที่กุญแจและโปรแกรมคอมพิวเตอร์ของระบบนี้ใน โทรศัพท์มือถือ อุปกรณ์ตัวรับส่งสัญญาณที่ติดอยู่ในกุญแจจะสามารถเชื่อมต่อสัญญาณกับ โทรศัพท์มือถือของคนขับผ่านทางเทคโนโลยี บลูทูธ หรือทางคลื่นความถี่วิทยุ RFID และเมื่อใดก็ตามที่จะมีการติดเครื่องยนต์โดยการใช้กุญแจ คนขับรถยนต์จะต้องมีการกดปุ่มปุ่มหนึ่งที่กุญแจ เพื่อทำการส่งสัญญาณ ไปยัง โทรศัพท์มือถือของคนขับเพื่อเริ่มการทำงานของระบบ และเมื่อเครื่องยนต์ติด โทรศัพท์มือถือจะเปลี่ยนระบบการทำงานไปอยู่ในแบบกำลังขับรถ หรือ Driving Mode และจะมีสัญญาณสีแดงพร้อมกับตัวหนังสือเขียนว่า STOP หรือหยุดแสดงขึ้นมาตรงกลางหน้าจอ และถ้ามีสายโทรเข้าหรือมีข้อความส่งเข้าที่เครื่องขณะขับรถ โทรศัพท์มือถือก็จะตอบกลับ ไปโดยอัตโนมัติโดยส่งข้อความกลับไปว่า กำลังขับรถอยู่ และจะ โทรกลับเมื่อขับรถไปถึงที่หมายโดยปลอดภัย เป็นต้น



รูป 2.14 กรณศึกษาของระบบบริการตำแหน่งที่อยู่

### 2.3 ระบบเสมือนจริง

ความเป็นจริงเสมือน เป็นกลุ่มของเทคโนโลยีเชิงโต้ตอบที่ผลักดันให้ผู้ใช้เกิดความรู้สึกของการเข้าร่วมอยู่ในสิ่งแวดล้อมที่ไม่ได้มีอยู่จริงที่สร้างโดยคอมพิวเตอร์ ถ้าผู้ออกแบบสามารถให้ประสาทสัมผัสของมนุษย์มีความค่อยเป็นค่อยไปในปฏิสัมพันธ์กับโลกทางกายภาพซึ่งเป็นสิ่งที่อยู่รอบตัวเราแล้ว มนุษย์ก็จะสามารถรับและเข้าใจสารสนเทศได้ง่ายขึ้น ถ้าสารสนเทศนั้นกระตุ้นการรับรู้สัมผัสของผู้รับองเทคโนโลยีอิเล็กทรอนิกส์ที่เกิดขึ้นมากับการประยุกต์ใช้ในการขยายขอบเขตของสาขา การศึกษา การอบรม การกีฬา การออกแบบอุตสาหกรรม การวางผังเมือง การสำรวจอวกาศ การแพทย์ สิ่งบันเทิงและแบบจำลองการก่อสร้าง และงานวิจัยในสาขาวิทยาศาสตร์มากมาย (Aukstalnys & Blatner, 1992; Earnshaw, Vince, Guedj, & Van Dam, 2001; Hamit, 1993; Helsel, 1992a, 1992b, 1992c; Helsel & Roth, 1991; Hillis, 1999; Mayr, 2001; Middleton, 1992; Pimentel & Teixeira, 1992; Rheingold, 1991; Vince, 1998) ความเป็นจริงเสมือน (Virtual realities) ความเป็นจริงเสมือน (VR) เป็นสภาพแวดล้อมที่จำลองโดยคอมพิวเตอร์ สภาพแวดล้อมในความเป็นจริงเสมือนส่วนมากจะเป็นเรื่องเกี่ยวกับ สิ่งที่เกี่ยวข้องกับการมองเห็น แสดงทั้งบนจอคอมพิวเตอร์ หรือ อุปกรณ์แสดงผลสามมิติ โดยผู้ใช้สามารถโต้ตอบกับสิ่งแวดล้อมเสมือนได้ ทั้งการใช้อุปกรณ์นำเข้มาตรฐานเช่น แป้นพิมพ์ หรือ เมาส์ สภาพแวดล้อมจำลองยังสามารถทำให้คล้ายกับโลกจริงได้ เช่น การจำลองการฝึกนักบิน สามารถทำให้แตกต่างจากความเป็นจริงก็ได้ เช่น เกมความเป็นจริงเสมือน ในทางปฏิบัติแล้วเป็นเรื่องยากมากในการสร้างประสบการณ์ความเป็นจริงเสมือนที่เหมือนจริงมาก ๆ เนื่องจากข้อจำกัดทางเทคนิคหรือกำลังการประมวลผล ความละเอียดของภาพ อย่างไรก็ตามข้อจำกัดดังกล่าวคาดว่าจะแก้ไขได้ในอนาคตอันใกล้เนื่องจากเทคโนโลยีการสื่อสารภาพและข้อมูล รวมถึงกำลังของหน่วยประมวลผลนั้นพัฒนาขึ้นอย่างรวดเร็วและมีประสิทธิภาพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ความหลากหลายของเทคโนโลยีการสื่อสารซึ่งยอมทำปฏิกิริยาอย่างมากกับข้อมูลและรวมถึง  
 ใหว่พริบของคนยังสามารถกำหนดสิ่งแวดล้อมที่สร้างด้วยคอมพิวเตอร์ในสิ่งซึ่งผู้ใช้รู้สึก  
 เทคโนโลยีนี้ถูกประดิษฐ์เพื่อทำให้ผู้คนสามารถจะจัดการข้อมูลข่าวสารได้โดยง่าย AR คือเครื่องมือ  
 สำหรับแบบจำลองการก่อสร้าง (Model building) ใช้แก้ปัญหา สำหรับการเรียนรู้โลก ตอบสนอง  
 ต่อการกระทำของผู้ใช้ รับรู้คุณสมบัติที่อยู่ในสิ่งแวดล้อมดิจิทัลไปสู่ความรู้สึก ประกอบด้วย 3  
 ระบบ คือ tracking เช่น พาก Marker ต่างๆ กับกล้อง sensorอื่นๆ ระบบแสดงภาพ เช่น จอภาพ  
 ระบบประมวลผลเพื่อสร้างวัตถุ 3D เช่น ตัวโปรแกรมที่เราลงไว้ในคอมพิวเตอร์ โดยระบบ  
 tracking จะรับข้อมูล เข้าไป เช่น รูปแบบ ตำแหน่ง ทิศทางของ Marker จากนั้นระบบประมวลผลก็  
 จะนำไปแปลความหมายว่า Marker นี้ หมายถึงวัตถุอะไร อยู่ตรงไหน มีทิศอย่างไร และ  
 คอมพิวเตอร์ก็จะแสดงภาพวัตถุ 3D นั้นออกมาในรูปแบบที่ผสมกับโลกจริง

เทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือนนำไปสู่คอมพิวเตอร์กราฟิก การจำลองการเชื่อมต่อระหว่าง  
 คอมพิวเตอร์กับมนุษย์ และอื่นๆนำไปสู่การพัฒนาและการรวมกันเป็นระยะเวลามากกว่า 10 ปี ของ  
 ผู้บุกเบิกระบบความเป็นจริงเสมือนภายใต้เงื่อนไขที่มีรากฐานการวิวัฒนาการของความเป็นจริง  
 เสมือน วิเคราะห์รูปภาพของอย่างต่อเนื่องกับกราฟิกกับเทคนิคหลากหลายมิติ (Multi resolution)

**2.3.1 ประวัติของ เทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือน**

อีแวน ซูเทอร์แลนด์ (Ivan Sutherland) นับเป็นบิดาของเทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือน  
 ได้ประดิษฐ์จอภาพสวมศีรษะ 3 มิติ รุ่นแรกออกมา และในขณะนั้นได้มีพัฒนาการด้าน  
 คอมพิวเตอร์กราฟิกเกิดขึ้น การใช้จอภาพสวมศีรษะร่วมกับคอมพิวเตอร์กราฟิก 3 มิติ จึงนับเป็น  
 ต้นกำเนิดของเทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือน

พ.ศ. 2513 – 2532 การวิจัยในห้องปฏิบัติการวิจัยอวกาศอาร์มสตรอง ได้พัฒนา  
 เทคโนโลยีการจำลองการบินโดยการปรับปรุงจอภาพสวมศีรษะให้ดีขึ้น โดยให้นักบินสวม  
 ใส่ เมื่อนักบินมองออกไปในโลกความเป็นจริงเสมือนซึ่งปรากฏอยู่เบื้องล่างแล้ว จะเห็นเสมือน  
 ว่ามีเครื่องบินอื่นปรากฏอยู่รวมถึงอื่นภายใต้สิ่งแวดล้อมนั้นในขณะเดียวกันนั่นเองได้มีการวิจัย  
 เกี่ยวกับความเป็นจริงเสมือนในมหาวิทยาลัยต่างๆในสหรัฐอเมริกาเช่นกัน ที่ มหาวิทยาลัยนอร์คแค  
 โรไลนา ได้มีการใช้เทคนิคความเป็นจริงเสมือนในการสร้างจินตนาการด้านสถาปัตยกรรม

พ.ศ.2531-2532 โครงการนาซาได้ช่วยแพร่กระจายเทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือนได้  
 ร่วมกับนักเขียน โปรแกรมและผู้ผลิตอุปกรณ์เกี่ยวกับคอมพิวเตอร์ได้นำเอาส่วนประกอบต่างๆ ที่มี  
 อยู่แล้วมาประดิษฐ์ร่วมกันเพื่อให้ได้จอภาพสวมศีรษะในราคาถูกและใช้เป็นครั้งแรกใน  
 กองทัพอากาศ

พ.ศ. 2536 เทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือนได้ขยายวงกว้างทางด้านบันเทิง โดยเฉพาะ  
 อย่างยิ่งในสถานบันเทิง เช่น ดิสไนย์ เวิลด์ที่มีการใช้เทคโนโลยีอย่างกว้างขวาง ในระยะต่อมาผู้ผลิต  
 เกมคอมพิวเตอร์ เช่น ซิกา และนินเทนโดได้นำเทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือนมาใช้ในเกมต่างๆ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต  
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

แทนของเดิมในขณะที่บริษัทต่างๆ ได้พัฒนาการใช้ความเป็นจริงเสมือนในด้านบันเทิงอยู่ในสถาบันและกลุ่มนักวิจัยก็มีความพยายามในการนำความจริงเสมือนมาใช้ในด้านต่างๆ เช่น ด้านวิศวกรรม วิทยาศาสตร์ การแพทย์และการฝึกอบรม

### 2.3.2 ชนิดของความเป็นจริงเสมือน

#### 2.3.2.1 Immersive First Person

เมื่อเราคิดถึงความเป็นจริงเสมือน เราจะคิดถึงระบบ immersive รวมถึงอุปกรณ์ส่วนเชื่อมต่อคอมพิวเตอร์เช่นเดียวกับ Head-mounted display ถุงมือที่ติดตั้งระบบสายลวดไฟเบอร์ออปติก (Fiber optic) ความเป็นจริงเสมือน Immersive จัดเตรียมโดยตรง ประสบการณ์บุคคลแรกกับการประยุกต์บางอย่างมีทางเลื่อนไหล เชื่อมต่อไปสู่การเลียนแบบประสบการณ์ของการเดินผ่านช่องว่างเสมือน และในบริเวณ HMD นี้คือสิ่งที่ผู้ดู BOOM จาก Fake Space Labs ซึ่งลอยอยู่ด้านหน้าของผู้ดูมันไม่ได้อยู่บนนั้น ดังนั้นมันจึงไม่หนักและไม่ได้ทำให้เหน็ดเหนื่อยเวลาที่สวมใส่ HMD ใน immersive VR ผู้ใช้คือผู้อยู่ตำแหน่งด้านในภาพ รูปภาพจะถูกกำหนดคุณสมบัติซึ่งจะทำให้มันดูและกระทำจริงในการจะมองเห็นสัญญาณและในบางกรณีแสงสว่าง (aural) และการเข้าใจสัมผัส เทคโนโลยีนี้ ใช้ในการเชื่อมต่อกับ Nintendo Games ราคาไม่แพง ออกแบบโดยอาศัย Data GloveTM จาก VPL Research บริษัท Power GloveTM ถัดมาจากการผลิตของเล่นแต่ประสบการณ์ความสำเร็จส่วนหนึ่งมาจากอุปกรณ์ในการเชื่อมต่อบริษัทความเป็นจริงเสมือนราคาต่ำจำนวนหนึ่ง



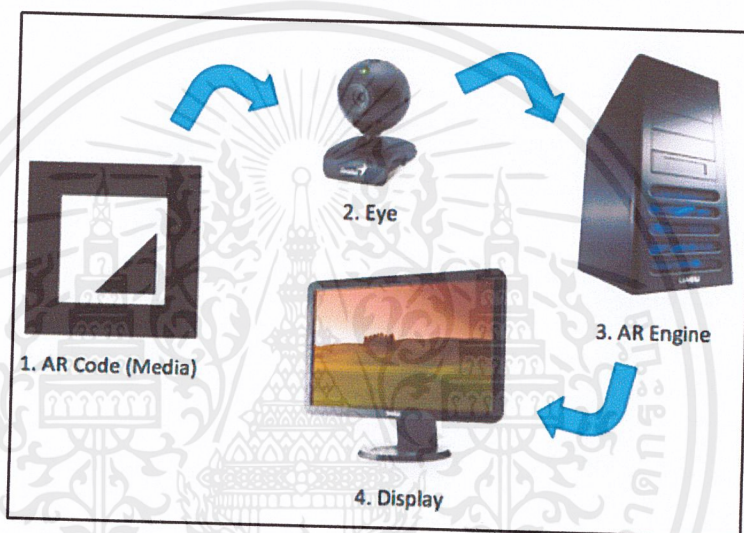
รูป 2.15 ตัวอย่างเทคโนโลยี Augmented Reality แบบ Location Based

#### 2.3.2.2 Augmented Reality

การเปลี่ยนแปลงความเป็นจริงเสมือน immersive คือเทคนิคเพิ่มความเสมือนจริง Augmented Reality ที่ซึ่งดูเหมือนจะสนับสนุนระดับความสำเร็จของกราฟิกคอมพิวเตอร์เนื่องจากของจริงเน้นลักษณะเฉพาะและยกระดับขยายความเข้าใจ เทคโนโลยี AR คือวิธีจัดเตรียมวิธีการนำเสนอข้อมูลโดยเพิ่มสถานการณ์เพิ่มความเข้าใจของโลกจริง สิ่งนี้ถูกยอมรับการแทนวัตถุเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยามให้เห็นไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เสมือนหรือสอดแทรกข้อมูลข่าวสารเข้าไปในโลกที่เป็นจริงผู้ใช้จะเป็นผู้มองเห็น” สามารถจัดแบ่งชนิดของเทคนิคเพิ่มความเสมือนจริง (AR) ออกเป็น 4 ชนิด ดังนี้สามารถแยกชนิดได้ ดังนี้

- 1) Optical See-Through AR ผู้ใช้เห็นชัดเจนด้วย Head-mounted display (ผู้ใช้จะต้องสวมหมวกที่มีจอภาพไว้บนศีรษะ) เพื่อแสดงสิ่งแวดล้อมเสมือนได้
- 2) Projector Based AR ใช้วัตถุโลกจริง
- 3) Video See-Through AR ใช้ HMD ที่บดแสงและมองจากกล้องถ่ายรูปบน HMD
- 4) Monitor-Based AR ใช้ผสมผสานกับวิธีโฮสตรึมแต่การแสดงผลนำติดตามมากกว่าปกติหรือจับสิ่งแสดงได้



รูป 2.16 การไหลของเทคนิคเพิ่มความเสมือนจริง

### 2.3.2.3 Through the Window

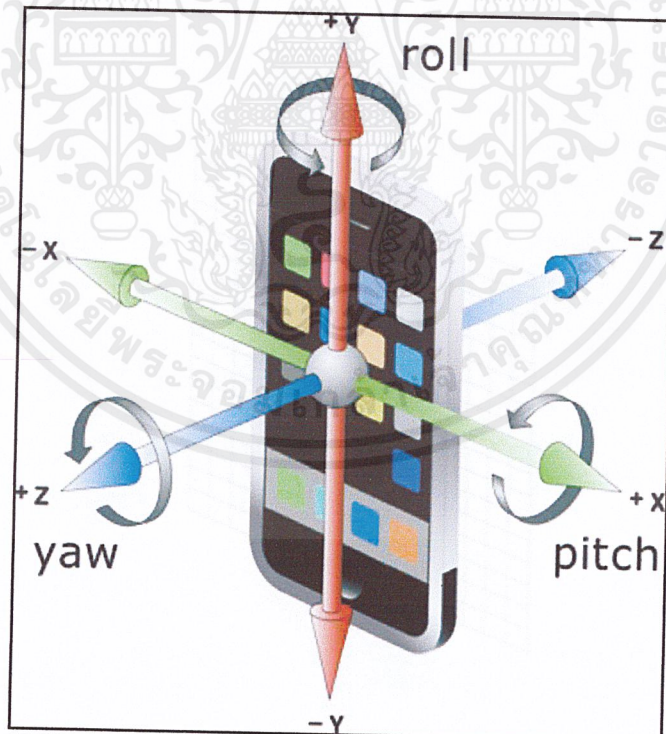
ชนิดของระบบนี้เกี่ยวกับความรู้โดยเฉพาะ “desktop VR” ผู้ใช้ใช้ดูผ่านหน้าต่างของจอภาพคอมพิวเตอร์และนำทางผ่านที่ว่างกับการควบคุมอุปกรณ์เช่น เมาส์ เหมือนกับความเป็นจริงเสมือน immersive สิ่งนี้ได้เตรียมประสบการณ์ให้กับคุณแรก ระบบความเป็นจริงเสมือน Through the Window คือเครื่องมือในการวางแผนการออกแบบ 3D architecture เครื่องมือ Virtus Walkthrough ใช้สำรวจความเป็นจริงเสมือนบน Macintosh หรือคอมพิวเตอร์ IBM ถูกพัฒนาให้เป็นเครื่องมือคอมพิวเตอร์ทำให้เห็นภาพ (visualization) ช่วยออกแบบเทคโนโลยีขั้นสูงที่ซับซ้อนสำหรับผู้สร้างภาพยนตร์ The Abyss Virtus Walkthrough คือการใช้ในการออกแบบและเป็นเครื่องมือวางแผนสำหรับภาพยนตร์ฮอลลีวูดมากมายและงานโฆษณา รวมถึงวางแผนด้านสถาปัตยกรรมและประยุกต์ใช้ในการศึกษา

### 2.3.2.4 Mirror World

ระบบ Mirror World ใช้กล้องวิดีโอเป็นอุปกรณ์สิ่งนำเข้า ผู้ใช้จะมองเห็นภาพเพิ่มขึ้นบนหรือผสมผสานกับโลกเสมือนบนจอวิดีโอขนาดใหญ่ การใช้เป็นข้อมูลดิจิทัลคอมพิวเตอร์จะประมวลผลรูปภาพของผู้ใช้ไปสู่การคัดลอกแบบให้ตรงกับตำแหน่งของเขา การเคลื่อนไหวรวมทั้งจำนวนนิ้วมือสูงขึ้น โดยปกติระบบนี้ราคาไม่แพง และผู้ใช้ไม่มีการเกาะกับเครื่องสวมหัว ถุงมือที่ติดตั้งระบบขดลวดหรือส่วนติดต่่อื่นๆ (Lantz, 1992)

### 2.3.2.5 Waldo World (Virtual Characters)

การประยุกต์ใช้ล่าสุดของ VR ชนิดนี้คือ Virtual Actors™ พัฒนาโดย Sim Graphics Engineering สิ่งนี้คือคอมพิวเตอร์ควบคุมบทบาทความมีชีวิตชีวา โดยนักแสดงชายในเวลาจริงเพื่อนำไปสู่นักแสดงเสมือน (VA) นักแสดงสวม Waldo ตามกวีตาของนักแสดง เกม หัวคาง และการเคลื่อนไหว ริมฝีปาก พวกเขาอมให้ควบคุมความสามารถด้วยคอมพิวเตอร์ที่สร้างบทบาทกับการเคลื่อนไหวของเขา เป็นต้นว่า เมื่อนักแสดงขยับบทบาทก็จะมีชีวิตชีวามีรอยยิ้มตรงกัน กล้องถ่ายภาพวิดีโอโซนไว้มีเป้าหมายให้ผ่านเขาไปในภาพคอมพิวเตอร์แอนิเมชันเพื่อให้นักแสดงชายดูและพูดถึงสมาชิกผ่านรูปเคลื่อนไหว ของบทบาทที่แสดงบนจอ



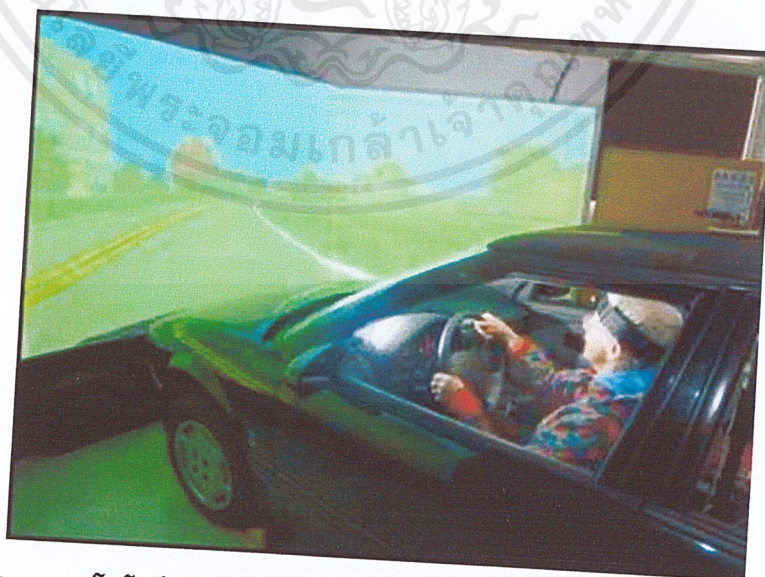
รูป 2.17 ความสามารถด้าน Gyroscope ของ Smartphone

### 2.3.2.6 Chamber World

โรงภาพยนตร์เสมือนจริงขนาดเล็กที่ควบคุมโดยคอมพิวเตอร์มากกว่า 2 ตัว ทำให้ความรู้สึกเป็นอิสระ สามารถดูด้วย 3D กับ Head-mounted display แสดงรอยต่อสิ่งแวดล้อมเสมือนครั้งแรกของระบบนี้คือ CAVE ถูกพัฒนาที่ Electronic Visualization Laboratory ที่ University of Illinois โครงการจริง (real-projection) ของโรงภาพยนตร์ 3D ใช้ระบบเสียงสเตอริโอและคู่กับแท่น Stereo glasses ยุ่งยากกว่า head-mounted display ที่ใช้กับ immersive VR เทคนิคภาพเหมือนจริงที่ถูกต้องและ โครงการระบบเสียงสเตอริโอถูกปรับปรุงและภาพเคลื่อนย้ายและผู้ดูได้รอบทิศทาง The CAVE ควบคุมด้วยคอมพิวเตอร์กราฟิก Four Silicon สิ่งซึ่งถูกใช้กับการประยุกต์ทำให้เห็นภาพ (visualization)

### 2.3.2.7 Cab Simulator Environment

เทคโนโลยีความเป็นจริงเสมือนของบุคคลแรก โดยปกติสิ่งบันเทิงหรือการจำลองประสบการณ์จากความเป็นจริงเสมือน สิ่งซึ่งสามารถถูกใช้โดยกลุ่มเด็กหรือคนคนเดียว สิ่งลงตานั้นเสนอสภาพแวดล้อมเสมือน โดยใช้ส่วนประกอบสำคัญที่ใหญ่กว่าไฟล์ของการมอง เสียงนำเข้ามี 3 มิติ พื้นฐานการเคลื่อนที่ถูกควบคุมโดยคอมพิวเตอร์และที่โรงภาพยนตร์มีบทบาทมากกว่านั้น Cab Simulator เป็นเครื่องมือที่ประยุกต์ใช้ได้มากมายทั้งในการอบรมและสิ่งบันเทิง เป็นต้นว่า AGG Simulation Products พัฒนาจากระบบการอบรมแบบ Cab Simulator ในการอบรมเจ้าหน้าที่ตำรวจในการปฏิบัติการจับจี้ด้วยความเร็วสูงและสถานะอันตราย SIMNET คือระบบเครือข่ายของ Cab Simulators ที่ใช้ในการฝึกหัดทางทหาร สิ่งบันเทิงโลกเสมือนได้ถูกพัฒนาโดย Battle Tech ระบบสิ่งบันเทิงบนฐานที่เครื่องเล่นถูกเชื่อมด้วย เกมส์ในการเล่นแบบบตละครด้วย



รูป 2.18 เทคโนโลยีเสมือนจริงชนิด Cab Simulator Environment

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 2.3.2.8 Cyberspace

Cyberspace คือ โลกความจริงที่สร้างขึ้น สามารถเข้าพร้อมกันผ่านทางเครือข่ายคอมพิวเตอร์ Cyberspace คือที่ซึ่งคุณถูกรอบด้วยเครือข่ายคอมพิวเตอร์หรือฐานข้อมูลการคุยโทรศัพท์ อิเล็กทรอนิกส์ ได้ขยายขอบเขต ไปสู่พื้นที่ที่กว้างขวางขึ้น นอกจากการให้ข้อความกราฟิกเสียง มัลติมีเดีย วิดีโอ และสื่อสตรีมทั้งหลายซึ่งมีอย่างรวดเร็วและหาง่ายทุกขณะ ยังช่วยเพิ่มประโยชน์ให้กับเทคโนโลยีไร้สายและเข้าทางอินเทอร์เน็ตที่มีพื้นฐานผ่านสายเคเบิลอีกด้วย

### 2.3.3 การประยุกต์ใช้ความเป็นจริงเสมือนในด้านต่างๆ

สถาปัตยกรรม ความเป็นจริงเสมือนสามารถนำมาใช้ในการออกแบบอาคาร โดยให้สถาปนิกสำรวจภายในแบบจำลองและแก้ไขแบบก่อสร้างให้เป็นไปตามที่ต้องการนอกจากนี้สามารถใช้การตกแต่งจัดวางเฟอร์นิเจอร์ได้



รูป 2.19 ประยุกต์ใช้เทคโนโลยีความจริงเสมือนกับวงการสถาปัตยกรรม

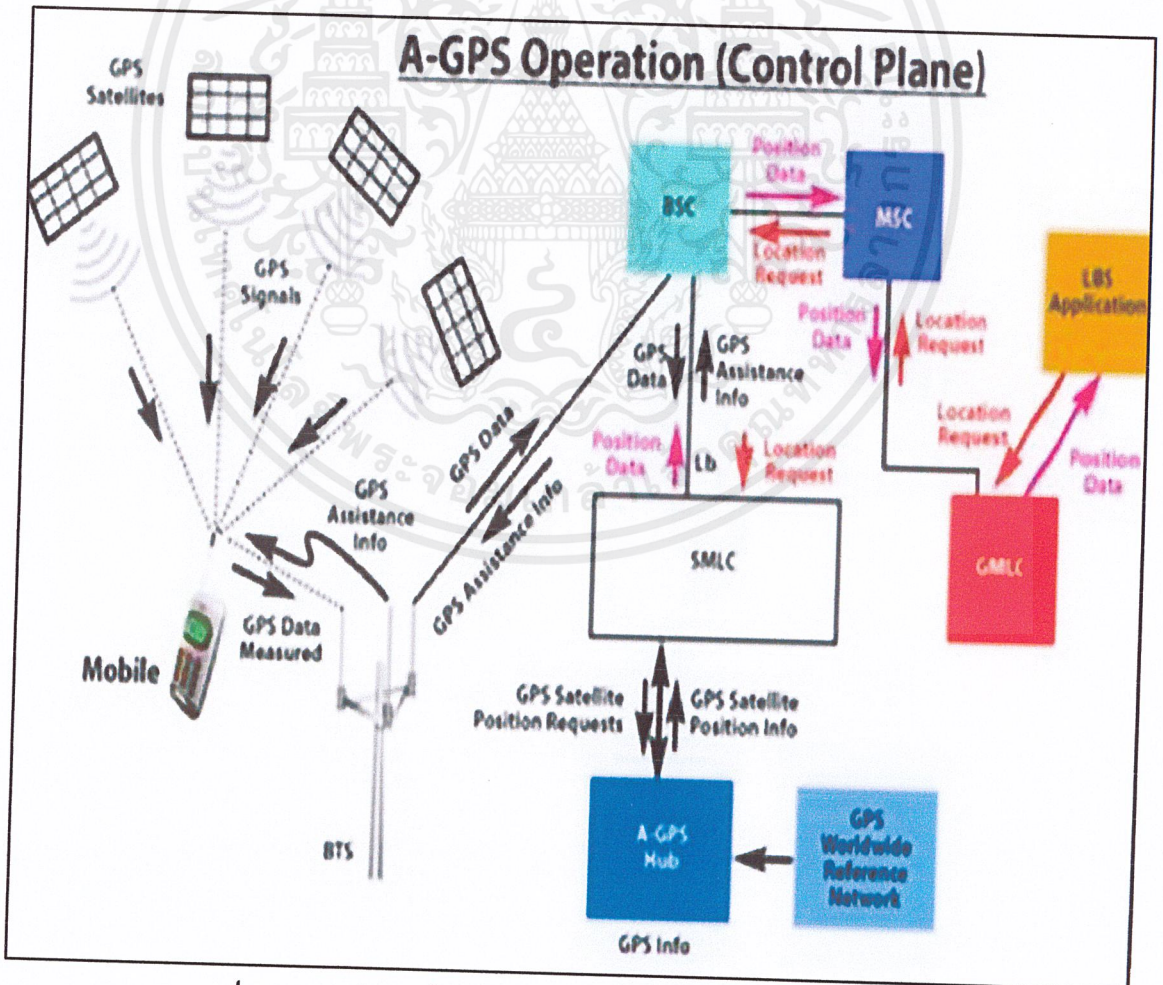
เมื่อนำ AR ไปใช้ที่อาคารใหม่ที่กำลังก่อสร้างในเมืองรอดเธอร์คัม ประเทศเนเธอร์แลนด์ จะเห็นภาพสมบูรณ์ของอาคารที่สร้างเสร็จเรียบร้อยแล้ว (กำหนดเสร็จจริงคือปี 2014) หรือว่าเอา AR ไปซ้อนทับซากปรักหักพัง จะเห็นโมเดล 3 มิติในสภาพที่สมบูรณ์ได้เช่นกัน

การแพทย์และศัลยแพทย์ใช้ความเป็นจริงเสมือนในการดูระบบ 3 มิติในร่างกายคนไข้ โดยการใช้เครื่องมือจริงในการทำการแต่จะผ่าตัดกับหุ่นจำลองพลาสติกโดยให้อยู่ในโลกเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เสมือนจริง อีกวิธีหนึ่งที่ใช้ความเป็นจริงเสมือนในการผ่าตัดจะเป็นใช้เครื่องมือขนาดจิ๋วเรียกว่า “กล้องส่องภายใน” (endoscope) ที่มีปลายท่อสอดเข้าไปในร่างกายคนไข้ การผ่าตัดจะใช้กล้องส่องภายในนี้แทนที่จะผ่าตัดให้มีรอยผ่าที่ร่างกายคนไข้จึงทำให้ลดความเจ็บปวดและเพิ่มความปลอดภัยในการผ่าตัดเป็นอย่างมาก

วงการภาพยนตร์ ที่ต้องใส่แว่นตาด้านพิเศษจึงจะเห็นภาพสามมิติแบบ IMAX ลอยอยู่ในอากาศ หรือวงการกีฬาที่ซ็อนภาพเส้นระยะต่างๆ ลงไปบนสนามหญ้า เช่น เส้นระยะในอเมริกันฟุตบอล หรือเส้นล้าหน้าในกีฬาฟุตบอลจะ โดยจะแสดงข้อมูลต่างๆ ขึ้นมาบนกระจกของแว่น

วงการวิชาการ ศาสตร์ลักษณะนี้เรียกรวมๆ ว่า mixed reality โดยถูกเริ่มพัฒนาในห้องวิจัยด้านวิทยาการคอมพิวเตอร์ตั้งแต่ทศวรรษที่ 90 อย่างไรก็ตาม มันยังไม่เป็นที่แพร่หลายมากนักในหมู่คนทั่วไป กระแสของ augmented reality ที่เกิดขึ้นในช่วงนี้ เป็นผลมาจากพัฒนาการของเทคโนโลยีสมาร์ทโฟนในไม่กี่ปีที่ผ่านมา โทรศัพท์มือถือเริ่มมีหน่วยประมวลผลที่รวดเร็วพอแก่ความต้องการของโปรแกรมลักษณะนี้ มีการเชื่อมต่อข้อมูลกับอินเทอร์เน็ตตลอดเวลา และมีอุปกรณ์เสริมต่างๆ ที่จำเป็น เช่น กล้องถ่ายภาพ เซ็นซิท อุปกรณ์รับพิกัดดาวเทียม (GPS) ครบถ้วน



รูป 2.20 การทำงานร่วมกันกับระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

องค์กรหลายแห่งจึงนำมือถือมาใช้เป็น "อุปกรณ์สำหรับแสดงภาพความเป็นจริง" หรือ augmented reality browser โดยการทำงานของ augmented reality บนโทรศัพท์มือถือ จะใช้กล้องถ่ายภาพของมือถือเป็นตัวดึงภาพจากสถานที่จริงที่ผู้ใช้ยืนอยู่ในขณะนั้น จากนั้นจะค้นหาตำแหน่งและทิศทางของโทรศัพท์มือถือเครื่องนั้น ผ่าน GPS และเข็มทิศ เมื่อทราบพิกัดที่แน่นอน โทรศัพท์จะร้องขอข้อมูลภาพของโลกเสมือนผ่านอินเทอร์เน็ต (ผ่าน GPRS, EDGE, 3G หรือ Wi-Fi) แล้วค่อย "ทาบทาบ" ภาพในโลกเสมือนบนภาพที่ได้จากกล้องจริงเป็นขั้นตอนสุดท้าย หลักการของ augmented reality นั้นเรียบง่าย แต่สามารถนำมาประยุกต์ใช้งานต่างๆ ได้มากมาย เพราะสิ่งที่เปลี่ยนไปมีแค่ "เลเยอร์" หรือชั้นของข้อมูลเท่านั้น ตัวอย่างที่เป็นไปได้จากการประยุกต์ใช้บนสมาร์ตโฟนมีดังนี้

### 2.3.3.1 ระบบนำทาง

สามารถซ้อนภาพสถานที่ปลายทาง หรือจุดที่น่าสนใจลงในภาพจริง เพื่อให้ผู้ใช้โทรศัพท์มือถือเคลื่อนที่ตามทิศทางที่ระบุไปยังตำแหน่งนั้นๆ ได้ สามารถเลือกแสดงชั้นข้อมูลจาก Maps ซึ่งมีข้อมูลสถานที่จำนวนมาก สามารถใช้ค้นหาร้านค้า ธนาคาร ภัตตาคารต่างๆ ได้



รูป 2.21 เทคโนโลยีเสมือนจริงกับระบบนำทาง

### 2.3.3.2 การโฆษณา

ร้านค้าท้องถิ่นสามารถใช้ ระบบเสมือนจริงช่วยในการประชาสัมพันธ์และทำแคมเปญการขายได้ในลักษณะเดียวกับการใช้เทคโนโลยีแผนที่ออนไลน์ เป็นโอกาสหนึ่งของผู้ให้บริการด้านข้อมูลและสถานที่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 2.3.3.3 การท่องเที่ยว

ที่ถนน Abbey Road ในกรุงลอนดอน ซึ่งเป็นจุดที่วง The Beatles ใช้ถ่ายภาพปกอัลบั้ม Abbey Road อันโด่งดัง ถ้าเอา AR ไปชี้ที่บริเวณทางม้าลาย จะเห็นตัวการ์ตูนของสมาชิกในวงกำลังเดินข้ามถนนเลียนแบบภาพปกอัลบั้ม นี่เป็นตัวอย่างหนึ่งของทัวร์ "Beatles in 3D" ซึ่งสามารถประยุกต์ใช้กับสถานที่ท่องเที่ยวเชิงประวัติศาสตร์ และพิพิธภัณฑ์ได้



รูป 2.22 การใช้เทคโนโลยีความจริงเสมือนร่วมกับการพัฒนาแอปพลิเคชัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บทที่ 3

# วิธีการพัฒนา

ในบทนี้จะกล่าวถึงวิธีการศึกษาและพัฒนาแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟนแบบข้ามแพลตฟอร์ม โดยมีเป้าหมายคือระบบปฏิบัติการ ไอโอเอสและระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ แอปพลิเคชันที่ต้องการพัฒนาคือ แอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่ใช้เทคโนโลยีเสมือนจริง (Augmented Reality) เพื่อใช้ในการค้นหาสถานที่ใกล้เคียงผ่านกล้องมือถือ โดยเห็นเป็นโลกเสมือนจริง โดยการพัฒนาดังกล่าวอาศัยกระบวนการตามการพัฒนาซอฟต์แวร์แบบน้ำตก ดังที่กล่าวเอาไว้ในบทที่ 2 ซึ่งแบ่งออกเป็น 5 ขั้นตอน ได้แก่ การกำหนดความต้องการ (Requirement Definition) การออกแบบซอฟต์แวร์และระบบ (System and Software Design) การลงมือพัฒนาและทดสอบในระดับหน่วย (Implementation and Unit Testing) การประสานระบบและทดสอบระบบ (Integration and System Testing) การนำไปใช้และบำรุงรักษา (Operation and Maintenance) โดยมีการปรับแต่งให้เหมาะสมกับการพัฒนาระบบ ดังนี้

### 3.1 การกำหนดความต้องการ

เป็นกระบวนการศึกษาปัญหาที่จะนำระบบซอฟต์แวร์ไปแก้ไข และนำมาวิเคราะห์เพื่อกำหนดความต้องการของระบบ ซึ่งจะนำไปใช้ในกระบวนการออกแบบระบบต่อไป ซึ่งวิธีการดำเนินงานในกระบวนการนี้ มีรายละเอียดดังนี้

#### 3.1.1 ศึกษาปัญหาและแนวทางแก้ไข

ศึกษาเทคโนโลยีการพัฒนาแบบข้ามแพลตฟอร์มหาข้อจำกัดของการพัฒนา ว่าสามารถพัฒนาแอปพลิเคชันได้มีประสิทธิภาพถึงระดับใด ศึกษาเทคโนโลยีเสมือนจริงว่ามีวิธีการพัฒนาอย่างไร ปัญหาความคลาดเคลื่อนของพิกัดและวิธีการแก้ปัญหา

#### 3.1.2 เก็บข้อมูลความต้องการของระบบ

นำข้อมูลที่ศึกษาได้ ทดลองสร้างตัวอย่างต้นแบบ เพื่อหาความต้องการของแอปพลิเคชัน ซึ่งข้อมูลที่ต้องการมีดังต่อไปนี้ พิกัดของผู้ใช้งาน โดยพิจารณาจากระบบบริการตำแหน่งที่อยู่ การเปิดใช้อินเทอร์เน็ต เข็มทิศดิจิทัลและใจโรสโคป

#### 3.1.3 วิเคราะห์ความต้องการของระบบ

ทำการวิเคราะห์ความต้องการจากการศึกษาและการเก็บข้อมูลความต้องการ โดยให้สอดคล้องกับการใช้งานจริงและข้อจำกัดของเครื่องมือการพัฒนาข้ามแพลตฟอร์ม เพื่อสร้างเอกสารข้อกำหนดความต้องการ สำหรับใช้ในกระบวนการออกแบบและพัฒนา ผลลัพธ์ที่ต้องการ

จากกระบวนการนี้คือ เอกสารข้อกำหนดความต้องการของระบบ ซึ่งมีความจำเป็นในการดำเนินการขั้นตอนต่อไปคือ กระบวนการออกแบบแอปพลิเคชัน

### 3.2 การออกแบบแอปพลิเคชัน

การออกแบบแอปพลิเคชันเป็นกระบวนการในการนำความต้องการของระบบที่ได้จากกระบวนการก่อนหน้านี้ มาวิเคราะห์และออกแบบรายละเอียดในแต่ละส่วนของแอปพลิเคชัน เพื่อเตรียมไว้สำหรับการพัฒนาและทดสอบระบบ ในกระบวนการขั้นตอนต่อไป โดยใช้หลักการและรูปแบบที่นักพัฒนาสามารถเข้าใจได้ง่าย ซึ่งวิธีการดำเนินงานในกระบวนการนี้ มีรายละเอียดดังนี้

#### 3.2.1 วิเคราะห์และแบ่งส่วนออกแบบของแอปพลิเคชัน

ออกแบบการทำงานของแอปพลิเคชันและออกแบบส่วนติดต่อกับผู้ใช้งาน

#### 3.2.2 ออกแบบแอปพลิเคชัน

ออกแบบแอปพลิเคชันตามกระบวนการออกแบบซอฟต์แวร์เชิงวัตถุด้วยยูเอ็มแอล ซึ่งประกอบด้วย ยูสเคสไดอะแกรม (Use Case Diagram) ใช้สำหรับออกแบบส่วนของการทำงานหลัก และผู้ที่มีส่วนเกี่ยวข้องกับแอปพลิเคชัน รวมถึงความสัมพันธ์กับระบบภายนอก และคลาสไดอะแกรม (Class Diagram) ใช้สำหรับออกแบบคลาส โครงสร้างของคลาสและความสัมพันธ์ระหว่างคลาสที่มีในแอปพลิเคชัน

ผลลัพธ์จากกระบวนการนี้ คือ เอกสารข้อกำหนดการออกแบบระบบ ที่จำเป็นสำหรับการพัฒนาแอปพลิเคชัน และผลตอบกลับไปยังการกำหนดความต้องการ คือ ข้อมูลการออกแบบที่สัมพันธ์กับความต้องการ โดยจะนำไปตรวจสอบว่าการออกแบบนั้น ตอบสนองความต้องการหรือไม่ หากไม่เป็นไปตามความต้องการก็จะต้องแก้ไขการออกแบบนั้น หรือไม่สามารแก้ไขการออกแบบได้ อาจจะต้องปรับปรุงข้อกำหนดความต้องการให้สอดคล้องกันมากที่สุด

### 3.3 การพัฒนาแอปพลิเคชัน

การพัฒนาแอปพลิเคชันเป็นกระบวนการในการพัฒนาแอปพลิเคชันให้ได้ตามข้อกำหนดที่ได้ออกแบบเอาไว้ เพื่อให้กลายเป็นแอปพลิเคชันที่สามารถใช้งานได้ตามความต้องการ ซึ่งการดำเนินงานในกระบวนการนี้ มีรายละเอียดดังต่อไปนี้

#### 3.3.1 เครื่องมือสำหรับการพัฒนา

- 1) เครื่องมือพัฒนาโมซิงค์ (MoSync)
- 2) ชุดพัฒนาซอฟต์แวร์ไอโอเอส (iOS SDK)
- 3) ชุดพัฒนาซอฟต์แวร์แอนดรอยด์ (Android SDK)
- 4) โทรศัพท์เคลื่อนที่ ที่ใช้ระบบปฏิบัติการไอโอเอส
- 5) โทรศัพท์เคลื่อนที่ ที่ใช้ระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 3.3.2 ขั้นตอนการพัฒนา

- 1) ติดตั้งเครื่องมือพัฒนาโมซิงค์ลงบนคอมพิวเตอร์
- 2) ศึกษาเอกสารการออกแบบระบบ
- 3) คาวน์โหลดและติดตั้งชุดพัฒนาซอฟต์แวร์แอนดรอยด์
- 4) คาวน์โหลดและติดตั้งชุดพัฒนาซอฟต์แวร์ไอโอเอส
- 5) แบ่งการพัฒนาออกเป็นส่วนๆ ตามเอกสารการออกแบบ
- 6) ออกแบบอัลกอริทึมของแอปพลิเคชันทีละส่วน
- 7) สร้างไฟล์คำสั่งและเขียนคำสั่งตามการออกแบบ
- 8) นำแต่ละส่วนมาเชื่อมกัน คอมไพล์ แล้วตรวจสอบข้อผิดพลาด
- 9) จัดทำเอกสารประกอบแอปพลิเคชัน

ผลลัพธ์ที่ต้องการ จากกระบวนการนี้ คือ ระบบที่ถูกพัฒนาแล้ว พร้อมเอกสารประกอบแอปพลิเคชันเพื่ออธิบายรายละเอียดการทำงานในแต่ละส่วน ซึ่งการทำงานของแอปพลิเคชันอาจจะยังไม่สมบูรณ์ โดยจะนำไปใช้ในกระบวนการทดสอบต่อไป

### 3.4 การทดสอบแอปพลิเคชัน

กระบวนการทดสอบแอปพลิเคชันเป็นขั้นตอนในการทดสอบแอปพลิเคชันที่ถูกพัฒนาขึ้นตามขั้นตอนการออกแบบ โดยจะนำเอาแอปพลิเคชันมาทดสอบอีกครั้ง ทั้งในหน่วยย่อยและการทำงานร่วมกันทั้งหมดของแอปพลิเคชันในสภาพแวดล้อมจริง แล้วจึงนำปัญหาที่พบจากการทดสอบมาปรับปรุงเพื่อแก้ไขให้การทำงานที่สมบูรณ์ของแอปพลิเคชัน ซึ่งมีวิธีการดำเนินงานในขั้นตอนนี้ดังนี้

- 1) กำหนดขั้นตอนและรายละเอียดในการทดสอบ
- 2) จัดเตรียมกรณีทดสอบและข้อมูลทดสอบ
- 3) เตรียมหน่วยย่อยของระบบที่ต้องการทดสอบ
- 4) ทำการทดสอบในระดับหน่วยย่อย และบันทึกผลการทดสอบ
- 5) ทำการทดสอบในระดับการทำงานร่วมกันของระบบ และบันทึกผลการทดสอบ
- 6) ทำการทดสอบระบบภายใต้สภาพแวดล้อมจริง พร้อมสรุปผลการทดสอบ
- 7) จัดทำเอกสารรายงานการทดสอบแอปพลิเคชัน

ผลลัพธ์ที่ต้องการจากกระบวนการนี้คือ เอกสารรายงานการทดสอบระบบ ส่วนผลตอบกลับไปยังกระบวนการพัฒนา จะเกิดขึ้นเมื่อพบปัญหาที่ทำให้ไม่สามารถผ่านการทดสอบตามความต้องการ ซึ่งต้องนำผลลัพท์กลับไปแก้ไขแล้วทำการทดสอบซ้ำจนกระทั่งได้ผลลัพท์ตามต้องการ

### 3.5 การบำรุงรักษาแอปพลิเคชัน

ในการใช้งานจริง มักจะเกิดการเปลี่ยนแปลงหรือเกิดปัญหาขึ้นกับแอปพลิเคชัน ซึ่งเป็นไปตามเทคโนโลยีและสภาพแวดล้อมที่เปลี่ยนไป ดังนั้นในกระบวนการนี้จึงเป็นการวางแผนบำรุงรักษาแอปพลิเคชัน โดยจัดเตรียมแผนรองรับการเปลี่ยนแปลงและปัญหาที่อาจเกิดขึ้นกับแอปพลิเคชันหลังจากที่ได้ใช้งานไปแล้ว เพื่อความมีประสิทธิภาพ

ผลลัพธ์ที่ต้องการ จากกระบวนการบำรุงรักษา คือ แผนการบำรุงรักษาระบบ โดยจะต้องสอดคล้องกับการใช้งานจริง และผลตอบกลับจากกระบวนการนี้จะนำไปใช้กับการตรวจสอบแอปพลิเคชันที่ในกล่าวไว้ในหัวข้อก่อนหน้านี้ เพื่อค้นหาสาเหตุของปัญหาและนำไปปรับปรุงแก้ไขจนสมบูรณ์ในแอปพลิเคชันรุ่นถัดไป

ในบทนี้ได้กล่าวถึงวิธีการพัฒนาไปแล้ว และในบทถัดไปจะกล่าวถึงรายละเอียดของผลลัพธ์ของกระบวนการต่างๆ ที่ได้กล่าวไว้ในบทนี้



## บทที่ 4

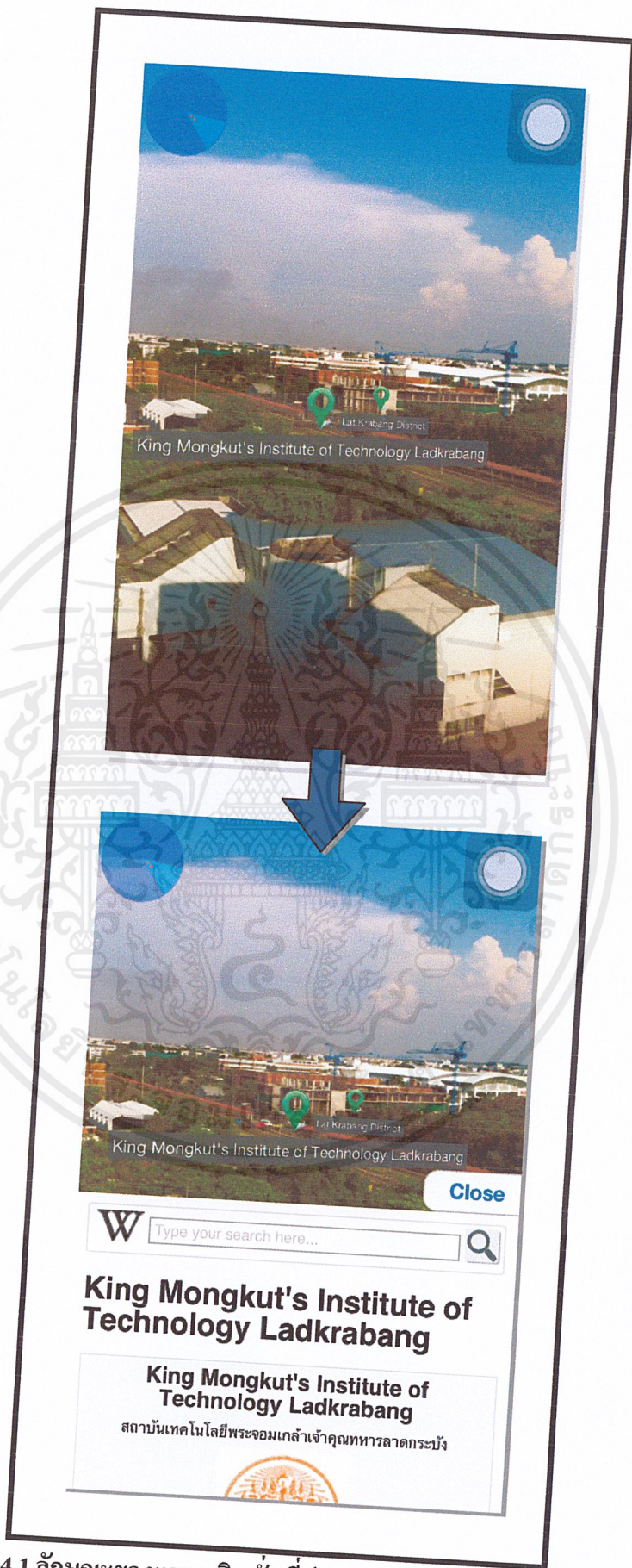
### ผลการพัฒนา

การพัฒนาแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟนแบบข้ามแพลตฟอร์มด้านการท่องเที่ยวด้วยเทคโนโลยีเสมือนจริงบนระบบปฏิบัติการ ไอโอเอสและระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ ได้ผลลัพธ์จากการออกแบบที่วางแผนไว้ในบทที่แล้ว ดังต่อไปนี้

#### 4.1 ความต้องการของแอปพลิเคชัน

จากบทที่ผ่านมาได้มีการศึกษาและวิเคราะห์ความต้องการของแอปพลิเคชัน และได้ผลลัพธ์ออกมาเป็นข้อกำหนดความต้องการของแอปพลิเคชัน ซึ่งมีรายละเอียดดังนี้

- 1) แอปพลิเคชันสามารถใช้งานบนระบบปฏิบัติการ ไอโอเอสและแอนดรอยด์ได้
- 2) แอปพลิเคชันจะมีการทำงานร่วมกับเทคโนโลยีเสมือนจริง
- 3) สามารถระบุตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้งานได้
- 4) สามารถแสดงสถานที่ใกล้เคียงในระยะทางรัศมี 2 กิโลเมตร โดยอ้างอิงจากตำแหน่งผู้ใช้เป็นจุดศูนย์กลาง
- 5) เมื่อผู้ใช้เลือกตำแหน่งของสถานที่ที่ต้องการ จะปรากฏข้อมูลของสถานที่นั้นผ่านเว็บไซต์ของวิกิพีเดีย
- 6) มีส่วนที่แสดงตำแหน่งและจำนวนโดยคร่าวของสถานที่ที่อยู่ในระยะทางรัศมี 2 กิโลเมตร
- 7) ตำแหน่งและข้อมูลของสถานที่นำมาจากเว็บเซอร์วิสของวิกิพีเดียโดยอาศัยการแลกเปลี่ยนข้อมูลที่มีรูปแบบเจสัน (JSON)
- 8) แสดงสถานที่จากตำแหน่งของภาพจริงเมื่อมีการเคลื่อนไหว โดยสอดคล้องกับตำแหน่งและทิศทางที่หันหน้าของผู้ใช้
- 9) แสดงภาพจริงจากกล้องของโทรศัพท์ที่กำลังถ่ายอยู่ในขณะนั้น
- 10) มีภาพสัญลักษณ์สถานที่ที่ปรากฏซ้อนทับบนภาพถ่าย ตรงกับตำแหน่งสถานที่จริง
- 11) สามารถปิดการแสดงข้อมูลของสถานที่ เมื่อไม่ต้องการดูข้อมูลสถานที่นั้นแล้ว
- 12) ลักษณะของภาพสัญลักษณ์ที่แสดงตรงตำแหน่งของสถานที่จะมีลักษณะใหญ่เมื่อผู้ใช้เข้าใกล้สถานที่จริงมาก และจะมีลักษณะเล็กลงไปเรื่อยๆ เมื่อผู้ใช้อยู่ห่างจากสถานที่นั้น



รูป 4.1 ลักษณะของแอปพลิเคชันที่ปรากฏบนโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟน

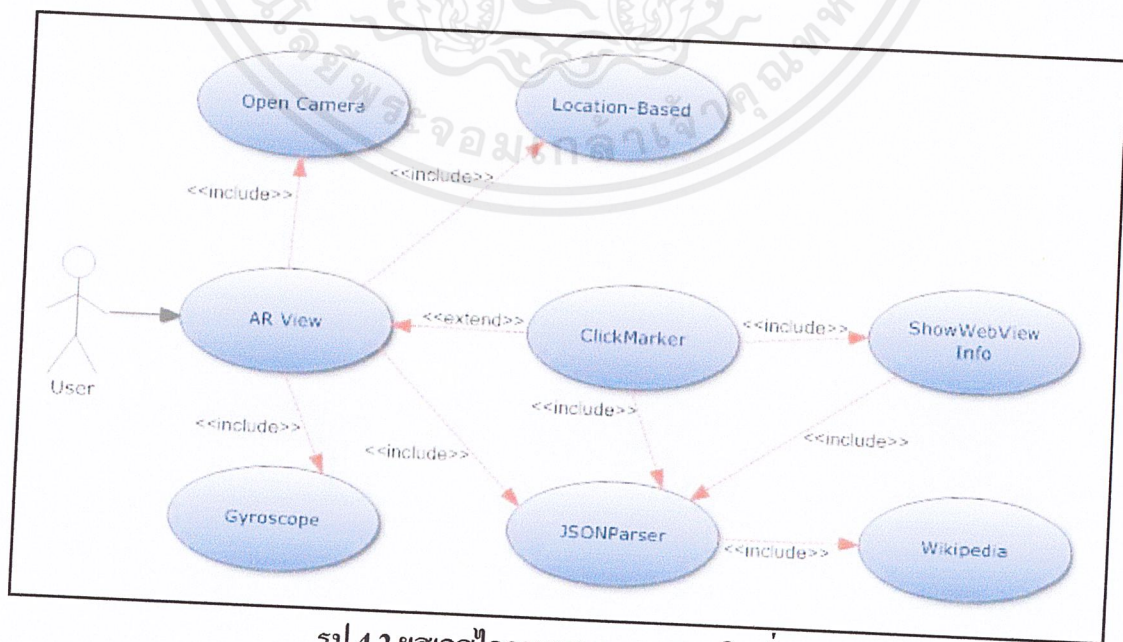
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## 4.2 ผลการออกแบบแอปพลิเคชัน

เมื่อได้ข้อกำหนดความต้องการของแอปพลิเคชันแล้ว จึงนำข้อกำหนดนั้นมาทำการออกแบบระบบตามหลักการออกแบบซอฟต์แวร์เชิงวัตถุด้วยยูเอ็มแอล เพื่อสามารถนำสิ่งเหล่านี้ไปใช้ในกระบวนการพัฒนาแอปพลิเคชันแบบข้ามแพลตฟอร์มด้วยเทคโนโลยีเสมือนจริงในขั้นตอนต่อไป

### 4.2.1 ยูสเคสไดอะแกรม

แอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่พัฒนาด้วยเทคโนโลยีเสมือนจริงจะมีผู้ใช้งานโทรศัพท์เปิดแอปพลิเคชันขึ้นมาจะพบหน้าต่างของแอปพลิเคชันที่ใช้ระบบความจริงเสมือน โดยระบบจะเปิดกล้องของโทรศัพท์เคลื่อนที่ของผู้ใช้ โดยจะปรากฏภาพสัญลักษณ์และชื่อของสถานที่ซ้อนทับอยู่กับกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ของผู้ใช้ ซึ่งได้มาจากการอ้างอิงจากระบบแสดงตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้งาน ซึ่งรับค่ามาจากจีพีเอส (GPS) และรับค่าทิศทางที่เครื่องหันไปจากเข็มทิศดิจิทัล (Digital Compass) ที่มุมซ้ายบนของแอปพลิเคชันทั้งสองระบบปฏิบัติการจะปรากฏเรดาร์ซึ่งจะแสดงจุดสีแดงซึ่งใช้แทนสถานที่ที่อยู่ในฐานข้อมูลวิกิพีเดียในรัศมีระยะทาง 2 กิโลเมตร โดยรอบ วดจากตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้เป็นจุดศูนย์กลาง และเมื่อผู้ใช้แอปพลิเคชันทำการเลือกสถานที่ที่สนใจขึ้นมา ระบบจะมีกล่องข้อความแสดงข้อมูลรายละเอียดของสถานที่นั้นๆ โดยข้อมูลสถานที่นั้นจะแสดงเป็นเว็บไซต์ของวิกิพีเดียที่ใช้เป็นเว็บเซอร์วิสในการดึงตำแหน่งของสถานที่มาแสดงบนแอปพลิเคชันนี้ด้วย โดยมีตัววิเคราะห์เจสัน (JSONParser) ทำหน้าที่จัดการข้อมูลที่ได้รับมาจากเว็บเซอร์วิส โดยทำการแปลงข้อมูลในรูปแบบเจสันมาเก็บไว้ในที่หนึ่ง และนำออกมาให้แอปพลิเคชันสามารถนำไปใช้งานต่อได้ในส่วนอื่นๆ ซึ่งแอปพลิเคชันสามารถแสดงยูสเคสไดอะแกรมตามรูปที่ 4.2 ดังนี้



รูป 4.2 ยูสเคสไดอะแกรมของแอปพลิเคชัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.2.2 คลาสไดอแกรม

คลาสแรกที่เริ่มทำงานในแอปพลิเคชันคือ `initLocationManager` ทำหน้าที่ตรวจสอบตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้ โดยดึงจากระบบบริการตำแหน่งที่อยู่ หลังจากได้ตำแหน่งของผู้ใช้มาแล้ว แอปพลิเคชันจะทำการติดต่อกับเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดียเพื่อทำการสร้างสถานะการเชื่อมต่อและดึงข้อมูลจากฐานข้อมูลวิกิพีเดีย จากนั้นคลาส `JSONParser` จะทำงานโดยการแปลงข้อมูลที่ได้อมาใช้ในการจัดการกับแอปพลิเคชัน ก่อนจะนำไปเก็บไว้ในคลาส `DataSource` เพื่อส่งต่อไปยังงานยังคลาสอื่นๆ คลาสต่อมาที่จะประมวลผลเป็นลำดับถัดไปคือ `initARView` ในคลาสนี้จะต้องทำการติดต่อกับคลาส `PhysicalPlace` เพื่อนำพิกัดสถานที่จากคลาส `DataSource` มาแปลงเป็นพิกัดที่จะแสดงบนจอภาพของกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ จากนั้นตัวแปร `augViewController` จะแสดงภาพเสมือนจริงมาซ้อนทับกับกล้องโทรศัพท์เอาไว้ตามตำแหน่งที่คำนวณไว้จากคลาส `PhysicalPlace` ต่อไปจะเป็นการอธิบายรายละเอียดของคลาส

คลาส `initLocationManager` เป็นคลาสสำหรับคำนวณหาตำแหน่งที่อยู่ของผู้ใช้ ซึ่งจะสร้างตัวแปร `locManager` เอาไว้จัดการระบบบริการตำแหน่งที่อยู่ โดยมีฟังก์ชัน `centerLocation()` เอาไว้หาตำแหน่งของผู้ใช้ และเอาค่าตำแหน่งนี้ไปใช้กับคลาสอื่นต่อไป

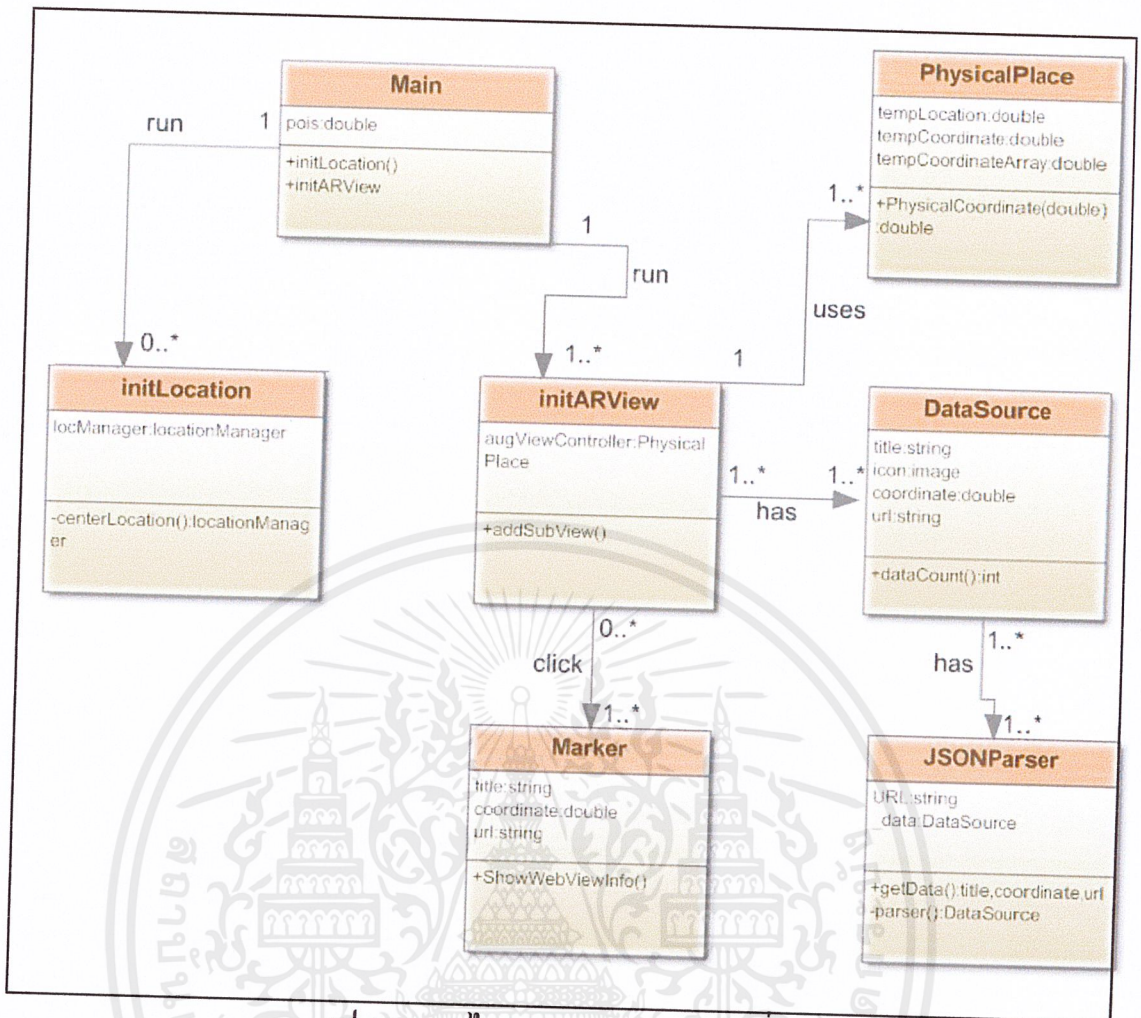
คลาส `JSONParser` ใช้สำหรับดึงข้อมูลมาจากเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดีย ซึ่งมีการระบุแหล่งข้อมูลด้วยการกำหนดคีย์อาร์เรลของเว็บเซอร์วิส แล้วทำการดึงข้อมูลด้วยเมธอด `getData()` ซึ่งข้อมูลที่ได้อมาจะถูกแปลงเป็นข้อมูลที่ใช้งานได้ด้วยเมธอด `Parser()` ก่อนจะนำไปเก็บไว้ในตัวแปร `_data` เพื่อส่งต่อไปยังงานยังคลาสอื่นๆ

คลาส `initARView` เป็นคลาสที่ใช้ในการสร้างและควบคุมการทำงานระบบเสมือนจริงซึ่งจะมีตัวแปร `augViewController` เป็นตัวควบคุมการแสดงผลพิกัดที่จะแสดงตำแหน่งบนจอกล้องและคอยควบคุมการประมวลผลการแสดงผลบนหน้าจอในกรณีที่มีการเปลี่ยนทิศทางมุมมองของกล้องโทรศัพท์ ทั้งมุมซ้ายขวาและมุมบนล่าง

คลาส `PhysicalPlace` เป็นคลาสที่นำข้อมูลพิกัดจริงมาแปลงเป็นพิกัดที่ใช้แสดงบนจอกล้อง โดยมีตัวแปร `tempLocation` เป็นพิกัดจริงที่ดึงมาจากเว็บเซอร์วิส และตัวแปร `tempCoordinate` ที่เป็นพิกัดที่มาจากค่าคำนวณของฟังก์ชัน `PhysicalCoordinate()` เพื่อนำมาแสดงบนหน้าจอโทรศัพท์

คลาส `Marker` คือ คลาสที่จะทำงานเมื่อผู้ใช้งานมีการกดเลือกสถานที่บนหน้าจอโทรศัพท์ โดยจะส่งข้อมูลของสถานที่ที่กด ไปยังฟังก์ชัน `ShowWebViewInfo()` เพื่อแสดงข้อมูลของสถานที่นั้นผ่านเว็บไซต์ของวิกิพีเดีย โดยดึงข้อมูลมาจาก URL ที่เก็บไว้ในพิกัดนั้น และติดต่อไปยังเว็บเซอร์วิสอีกครั้งเพื่อดึงข้อมูล

แอปพลิเคชันสามารถแสดงคลาสไดอแกรมของระบบได้ ในภาพที่ 4.3 ดังหน้าถัดไปนี้



รูป 4.3 คลาสไดอแกรมของแอปพลิเคชัน

#### 4.2.3 การออกแบบสถาปัตยกรรมของแอปพลิเคชัน

สถาปัตยกรรมของการพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มแอปพลิเคชันท่องเที่ยว โดยเทคโนโลยีเสมือนจริง จะเริ่มจากการติดต่อระบบบริการตำแหน่งที่อยู่ของผู้ใช้เพื่อหาตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้ก่อน จากนั้นจะมีการดึงข้อมูลมาจากเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดีย โดยข้อมูลที่ได้อาจจะสื่อสารกันในรูปแบบของเจสัน ซึ่งเป็นมาตรฐานหนึ่งในการสื่อสารระหว่างเซิร์ฟเวอร์และไคลเอนท์

การแสดงผลเทคโนโลยีเสมือนจริง จะใช้คลาสที่สร้างขึ้นเลเยอร์ซ้อนทับบนกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ของผู้ใช้ ซึ่งมีการคำนวณตำแหน่งพิกัดจริงและตำแหน่งที่แสดงลงบนจอภาพ และยังมีการใช้เข็มทิศดิจิทัลมาคำนวณการปรากฏของภาพสัญลักษณ์ที่แสดงพิกัดตำแหน่งบนจอภาพ

ระบบปฏิบัติการของโทรศัพท์เคลื่อนที่ที่ได้เลือกมาทำการพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มคือระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์และระบบปฏิบัติการไอโอเอส เนื่องจากทั้งสองระบบปฏิบัติการนั้นมีความสามารถใกล้เคียงกันในการประมวลผลของแอปพลิเคชัน ทั้งในด้านของการติดต่ออินเทอร์เน็ต การติดต่อเข็มทิศดิจิทัล การใช้งานไจโรสโคปและการเอียงเครื่อง รวมถึงคุณภาพของกล้อง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยามให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โทรศัพท์เคลื่อนที่ ที่ต้องมีการเขียนรหัสประมวลผลการเคลื่อนที่ของกล้องและความถี่ในการแสดงภาพ

การเลือกโทรศัพท์เคลื่อนที่มาเป็นตัวทดสอบการประมวลผลแอปพลิเคชัน ในด้านของระบบปฏิบัติการ ไอโอเอส เป็นที่ชัดเจนว่าสามารถใช้ได้เพียงโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟนเท่านั้น เพราะเป็นเพียงเครื่องชนิดเดียวที่ออกแบบระบบฮาร์ดแวร์ให้รองรับกับระบบปฏิบัติการไอโอเอส ซึ่งบริษัทแอปเปิลเป็นผู้ผลิต ดังนั้นในการเลือกโทรศัพท์เคลื่อนที่ของระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ ถ้าเลือกเครื่องที่มีความสามารถใกล้เคียงกับไอโฟนก็จะเป็นการเลือกที่ดี เพราะสามารถประมวลผลได้ใกล้เคียงกันและทำให้แอปพลิเคชันสามารถแสดงประสิทธิภาพได้เป็นอย่างดี

ดังนั้นสถาปัตยกรรมของแอปพลิเคชันที่เป็นการพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มของระบบปฏิบัติการ ไอโอเอสและระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ โดยใช้เทคโนโลยีเสมือนจริงในการพัฒนา จะมีส่วนประกอบที่เกี่ยวข้องคือ เว็บเซอร์วิสฐานข้อมูลของวิกิพีเดียเพื่อนำข้อมูลพิกัดและสถานที่มาแสดงในแอปพลิเคชัน โทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟนและ โทรศัพท์เคลื่อนที่ที่ใช้ระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ที่เลือกใช้คือ โทรศัพท์เคลื่อนที่รุ่น LG Optimus 3D max ระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่กูเกิลแมป เซ็มทิสติจิตอล และกล้องถ่ายรูป

โดยภาพของสถาปัตยกรรมแอปพลิเคชันสามารถแสดงได้ดังภาพที่ 4.4 ต่อไปนี้



รูป 4.4 สถาปัตยกรรมของแอปพลิเคชัน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

#### 4.2.4 แอคติวิตีไดอะแกรม

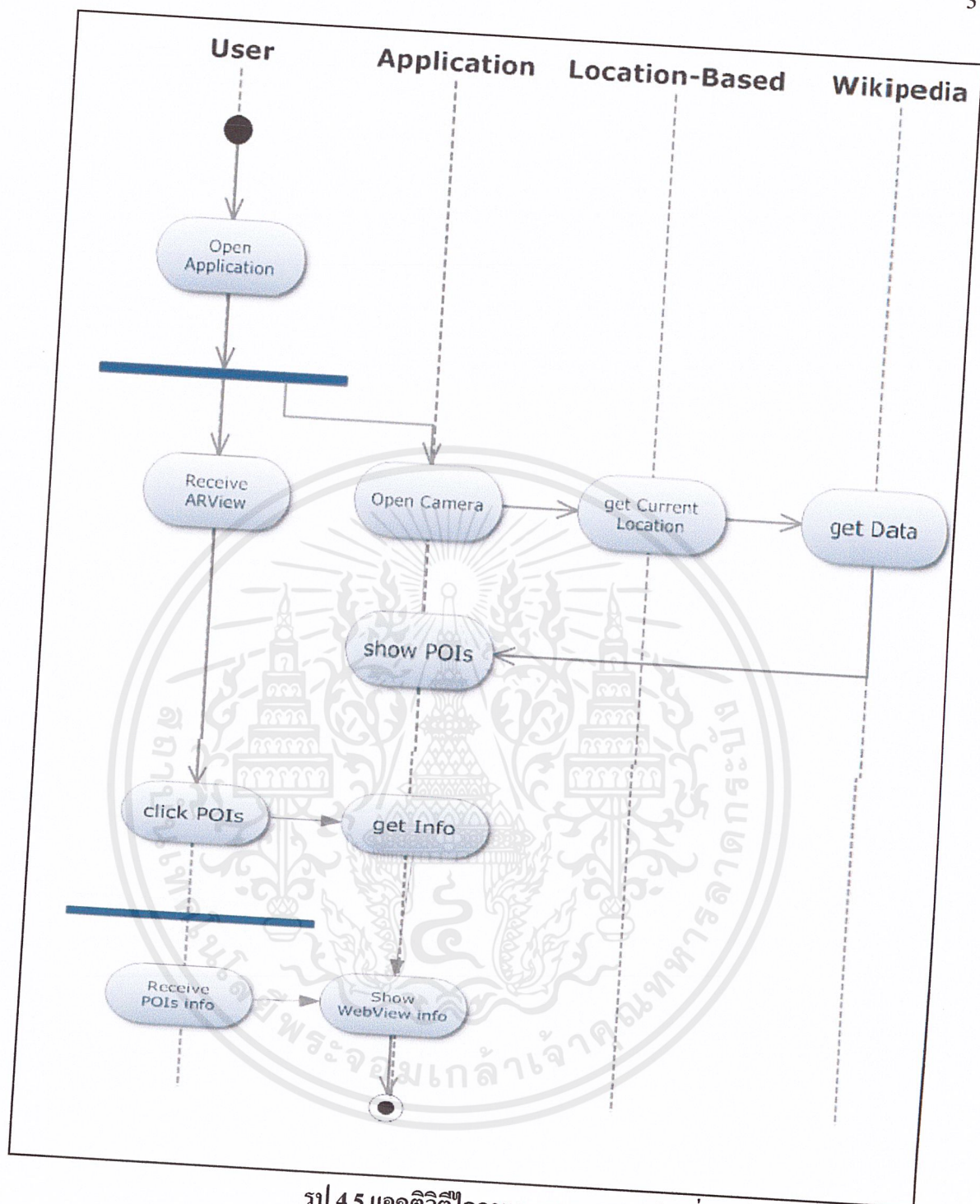
การออกแบบแอคติวิตีไดอะแกรมเป็นหนึ่งในวิธีการออกแบบของยูเอ็มแอล โดยแอคติวิตีไดอะแกรม คือ แผนภาพที่แสดงลำดับกิจกรรมของการทำงาน (Work Flow) สามารถแสดงทางเลือกที่เกิดขึ้นได้ ใช้สำหรับแสดงขั้นตอนการทำงานของระบบ เรียกขั้นตอนแต่ละขั้นตอนว่า แอคติวิตี ซึ่งมีลักษณะการทำงานคือ การคำนวณผลลัพธ์บางประการ การเปลี่ยนแปลงสถานะของระบบ การส่งค่าบางอย่างกลับคืนมา การเรียกใช้โอเปอเรชันอื่นๆ ทำงาน การส่งสัญญาณ การสร้างหรือการทำลายวัตถุ โดยแอคติวิตีไดอะแกรมจะมีการแสดงขั้นตอนการทำงานในการปฏิบัติการ โดยประกอบไปด้วยสถานะต่างๆ ที่เกิดขึ้นระหว่างการทำงาน และผลจากการทำงานในขั้นตอนต่อไป

- 1) วงกลมสีดำ คือ จุดเริ่มต้น
- 2) วงกลมสีดำ มีวงล้อมอีกชั้น คือ จุดสิ้นสุด
- 3) Swim lanes เป็นการแบ่งกลุ่มแอคติวิตีเป็นช่องในแนวดิ่ง และกำหนดแต่ละช่องด้วยชื่อวัตถุไว้ด้านบน การแบ่ง Swim lanes ช่วยแยกแยะผู้รับผิดชอบแต่ละงานว่าใครควรจะเป็นผู้ทำงานในหมวดหมู่ใด

คุณสมบัติของแอคติวิตีไดอะแกรมที่ดี คือ มุ่งเน้นการติดต่อสื่อสารของระบบในเชิงไดนามิก เน้นเฉพาะอีลิเมนต์ที่มีความสำคัญต่อกระบวนการทำงานเท่านั้น เลือกแสดงรายละเอียดในแต่ละระดับการทำงาน โดยเลือกแสดงเฉพาะที่มีความสำคัญต่อการเข้าใจการทำงานของระบบ ถ้าการทำงานส่วนใดมีความสำคัญ ก็ควรเขียนแอคติวิตีไดอะแกรม ไม่ควรละเอาไว้หรือแสดงเพียงอย่างย่อ

สำหรับแอคติวิตีไดอะแกรมของแอปพลิเคชันข้ามระบบปฏิบัติการ โดยใช้เทคโนโลยีเสมือนจริงจะเป็นการแสดงลำดับกิจกรรมที่เกิดขึ้นภายใต้การทำงานของแอปพลิเคชัน โดยเมื่อเริ่มต้นการทำงานของแอปพลิเคชันขึ้นมา จะเริ่มคำสั่งการทำงานแบบแผนที่เป็นอันดับแรก ซึ่งสามารถแสดงการทำงานแบบเทคโนโลยีเสมือนจริง โดยดึงข้อมูลตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้จากระบบบริการตำแหน่งที่อยู่ หลังจากนั้นก็ทำการติดตั้งสถานะการเชื่อมต่อกับเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดีย เพื่อแสดงสถานที่ต่างๆ บนกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ของผู้ใช้ หลังจากนั้นก็สามารถปรับแต่งเพื่อแสดงผลสถานที่ ตามระยะทางของสถานที่เช่น ถ้าสถานที่อยู่ใกล้ ภาพสัญลักษณ์ของสถานที่นั้นก็จะมียขนาดใหญ่ แต่ถ้าอยู่ไกลภาพสัญลักษณ์ของสถานที่นั้นก็จะมียขนาดเล็กไปตามลำดับ หลังจากนั้นระบบจะทำการปรับปรุงข้อมูลเพื่อแสดงผลสถานที่ต่างๆ ตามที่ได้ปรับแต่งไว้ เมื่อผู้ใช้แอปพลิเคชันทำการกดเลือกสถานที่บนหน้าจอ ระบบจะปรากฏกล่องข้อมูลซึ่งแสดงผลเป็นเว็บไซต์ของวิกิพีเดียที่เป็นของสถานที่นั้นเพื่อให้ข้อมูลแก่ผู้ใช้แอปพลิเคชัน

แผนภาพแอคติวิตีไดอะแกรมสามารถแสดงดังภาพที่ 4.5 ในหน้าถัดไปดังนี้



รูป 4.5 แอคติวิตีไดอะแกรมของแอปพลิเคชัน

#### 4.2.5 รูปแบบข้อมูลเจสัน

เจสัน (JSON) ย่อมาจาก JavaScript Object Notation แปลว่าสัญกรณ์วัตถุจาวาสคริปต์ เป็นฟอร์แมตสำหรับแลกเปลี่ยนข้อมูลคอมพิวเตอร์ ฟอร์แมตเจสันนั้นอยู่ในรูปแบบข้อความธรรมดา (Plain Text) ที่ทั้งมนุษย์และโปรแกรมคอมพิวเตอร์สามารถอ่านเข้าใจได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สำหรับการทำงานของ JavaScript แล้ว ถ้าเราต้องการให้การทำงานสามารถแบ่งชั้นการทำงานระหว่างไคลเอนต์กับเซิร์ฟเวอร์ได้ชัดเจน จนบนฝั่งเซิร์ฟเวอร์จะมีเฉพาะลอจิกที่เกี่ยวข้องกับกฎเกณฑ์ทางธุรกิจเท่านั้น และบนฝั่งไคลเอนต์จะมีเฉพาะลอจิกเกี่ยวกับขั้นตอนการทำงานของผู้ใช้เท่านั้น การออกแบบในลักษณะนี้จะคล้ายกับสถาปัตยกรรมแบบทึคไคลเอนต์ (thick-client architecture) แต่จะไม่มีข้อเสียจากการที่ต้องติดตั้งและดูแลรักษาซอฟต์แวร์บนไคลเอนต์ ในแอปพลิเคชันที่ถูกออกแบบมาในลักษณะนี้ เซิร์ฟเวอร์จะส่งผลลัพธ์กลับมายังไคลเอนต์เป็นข้อมูลซึ่งอาจเป็นไปได้ว่าจะเป็นการส่งข้อมูลที่มีโครงสร้างซับซ้อน โดยเรามีอิสระในการเลือกรูปแบบของข้อมูลที่ได้ตามใจชอบ ทว่าในปัจจุบันมี 2 ทางเลือกที่โดดเด่น คือ JSON (Javascript Object Notation) และ XML (extensible Markup Language) ในส่วนของ JSON เป็นรูปแบบข้อมูลซึ่งออกแบบมาเพื่อใช้สำหรับแลกเปลี่ยนข้อมูลระหว่างระบบ ข้อมูลในรูปแบบ JSON นี้สามารถเขียนและอ่านได้ทั้งจากเทคโนโลยีบนฝั่งเซิร์ฟเวอร์ทั้งหลายและ JavaScript บนเบราว์เซอร์ โดยการแลกเปลี่ยนข้อมูลที่สมบูรณ์นั้นจะต้องแปลงข้อมูลระหว่างรูปแบบของ JSON และออบเจกต์ในโปรแกรมในทั้งสอง คือทั้งไปและกลับ

มาตรฐานของฟอร์แมตเจชันคือ RFC 4627 มี Internet media type เป็น application/json และมีนามสกุลของไฟล์เป็น .json ปัจจุบันเจชันนิยมใช้ในเว็บแอปพลิเคชัน โดยเฉพาะ AJAX โดยเจชันเป็นฟอร์แมตทางเลือกในการรับส่งข้อมูลนอกเหนือไปจากเอ็กซ์เอ็มแอล (XML) ซึ่งนิยมใช้กันอยู่แต่เดิม สาเหตุที่เจชันเริ่มได้รับความนิยมเป็นเพราะมีรูปแบบที่กระชับและเข้าใจง่ายกว่าฟอร์แมตรูปแบบเอ็กซ์เอ็มแอล

เจชันเป็นวิธีการที่ทำให้รหัสของแอปพลิเคชันสามารถแลกเปลี่ยนข้อมูลกับเซิร์ฟเวอร์ได้อย่างง่ายดาย โดยปกติข้อมูลที่อยู่ในรูปแบบเอ็กซ์เอ็มแอล หากมีการรับข้อมูลมาต้องการอัลกอริทึมที่ยู่ยากพอสมควรในการ Parser จึงจะนำข้อมูลมาแสดงผลได้ แต่สำหรับเจชันในภาษาจาวาสคริปต์นั้นจะใช้คำสั่ง eval ก็จะได้ข้อมูลกลับมาเป็นอาร์เรย์ ทำให้นักพัฒนาสามารถนำค่าจากอาร์เรย์ไปใช้งานได้ทันทีไม่ต้องใช้อัลกอริทึมในการ Parser

เจชันถูกสร้างขึ้นจากชุดข้อมูลของ literal object notation ใน javascript เจชันจะใช้เครื่องหมาย [] แทนอาร์เรย์ และใช้เครื่องหมาย {} แทน hash หรือ associative array แต่ละสมาชิกคั่นด้วยคอมมา (,) และแต่ละชื่อสมาชิกคั่นด้วยโคลอน (:)

โครงสร้างของฟอร์แมตเจชันนั้นใช้รูปแบบของภาษาจาวาสคริปต์ แต่ไม่ถูกมองว่าเป็นภาษาโปรแกรม กลับถูกมองว่าเป็นภาษาในการแลกเปลี่ยนข้อมูล ในปัจจุบันมีไลบรารีของภาษาโปรแกรมอื่นๆ ที่ใช้ประมวลผลข้อมูลในรูปแบบเจชันมากมาย โดยมีรหัสตัวอย่างของเจชันดังนี้

```

{
  "firstName": "John",
  "lastName": "Smith",
  "address": {
    "streetAddress": "21 2nd Street",
    "city": "New York",
    "state": "NY",
    "postalCode": 10021
  },
  "phoneNumbers": [
    "212 555-1234",
    "646 555-4567"
  ]
}

```

รูป 4.6 ตัวอย่างของชุดข้อมูลเจสัน

จากรูป 4.6 จะเห็นได้ว่าการจัดเก็บข้อมูลไว้ในแท็กของ firstName คือ John และมี lastName คือ Smith มีการเก็บ address แบบโครงสร้างโดยประกอบไปด้วย streetAddress, city, state และ postalCode ตามลำดับ และมีหมายเลขโทรศัพท์ 2 หมายเลขเก็บในรูปแบบของโครงสร้างข้อมูล

ประโยชน์ของเจสันคือ การที่เราสามารถแปลงวัตถุที่ฝั่งของเว็บแอปพลิเคชันเซิร์ฟเวอร์ไปเป็นเจสันแล้วส่งเจสันนั้นลงไปยังเว็บแอปพลิเคชันไคลเอนต์ ในรูปแบบที่เป็นวัตถุแทนการส่งข้อมูลในรูปแบบสตริง (String) ที่คั่นด้วยตัวแยกต่างๆ เช่น [, []/ แล้วทำการแยกข้อมูลออกอีกที การแปลงเจสันกลับเป็นข้อมูล จะแสดงดังภาพที่ 4.7 ในหน้าถัดไปนี้

```

function ReadJson()
{
    var ajax = Init_AJAX();
    ajax.onreadystatechange = function()
    {
        if ( ajax.readyState == 4 )
        {
            if ( ajax.status == 200 )
            {
                var datas = eval( '(' + RemoveChar(ajax.responseText) + ')' ); //JSON
            }
        }
    }
    ajax.open( "get", "json.php" , true );
    ajax.setRequestHeader( "Content-Type", "application/x-www-form-urlencoded" );
    ajax.send( null );
}

```

รูป 4.7 การแปลงข้อมูลเจสัน

datas.firstname	จะมีค่าเท่ากับ John
datas.address.postalCode	จะมีค่าเท่ากับ 10021
datas.phoneNumbers[0]	จะมีค่าเท่ากับ 212 555-1234

รูป 4.8 ตัวอย่างการใช้งานจากชุดข้อมูลเจสัน

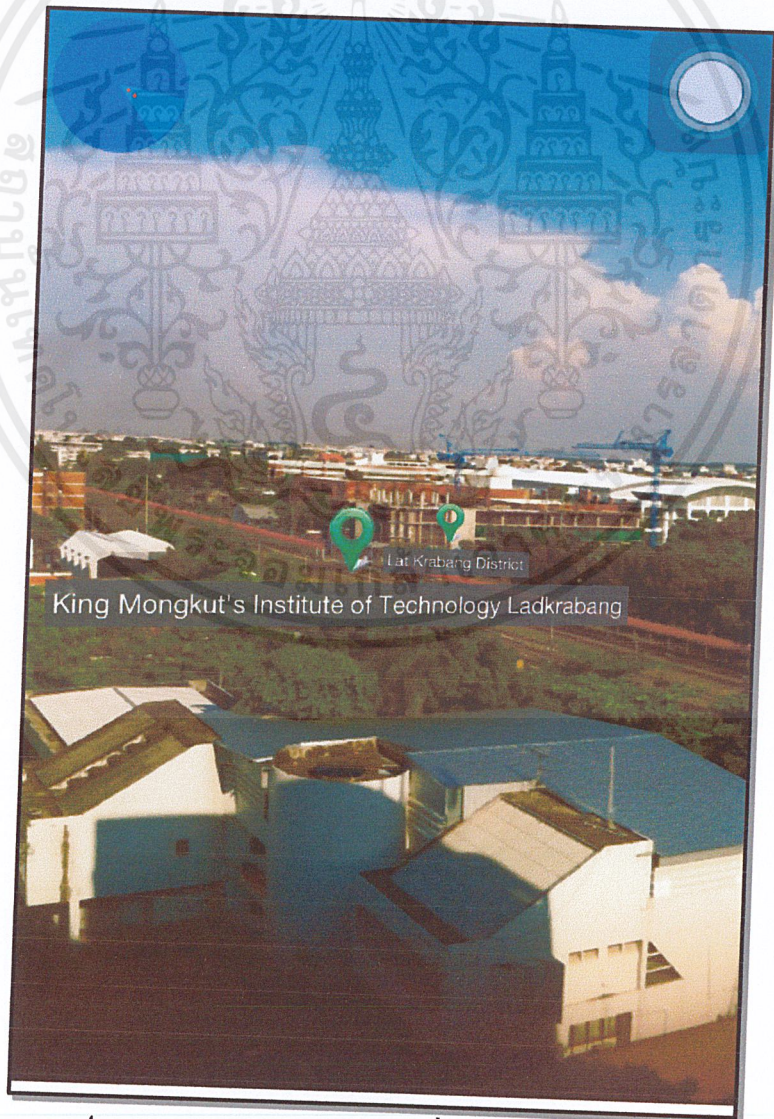
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 4.3 ผลของการพัฒนาแอปพลิเคชัน

ผลของการพัฒนาแอปพลิเคชันเสมือนจริงที่พัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการ ได้ถูกพัฒนาเป็นแอปพลิเคชันที่ใช้งานได้บนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์และระบบปฏิบัติการไอโอเอส โดยใช้เครื่องโทรศัพท์รุ่น LG Optimus 3D Max และเครื่องโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟนเป็นอุปกรณ์ทดสอบตามลำดับ โดยนำมาใช้งานแอปพลิเคชันที่ถูกพัฒนาขึ้นและสามารถใช้ได้ตามข้อกำหนดความต้องการของระบบและการออกแบบระบบ โดยมีรายละเอียดผลของการพัฒนาระบบต่อไปนี้

#### 4.3.1 ผลของการพัฒนาเมื่อทดสอบภายในอาคาร

ผลการทำงานของแอปพลิเคชันภายในอาคารพบว่า องศาของสถานที่เป้าหมายมีความคลาดเคลื่อนเล็กน้อยหากใช้บริการเครือข่าย Internet ของสมาร์ตโฟน แต่เมื่อใช้ผ่านเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi พบว่าพิกัดและองศาของภาพความจริงเสมือน สอดคล้องกับภาพจริง ดังรูป 4.9 เป็นการทำงานของแอปพลิเคชันเมื่อใช้ในอาคารเรียน ECC พบว่าแอปพลิเคชัน สามารถแสดงจำนวนของ



รูป 4.9 การทำงานของแอปพลิเคชันเมื่อใช้ในอาคาร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น มิอนุญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

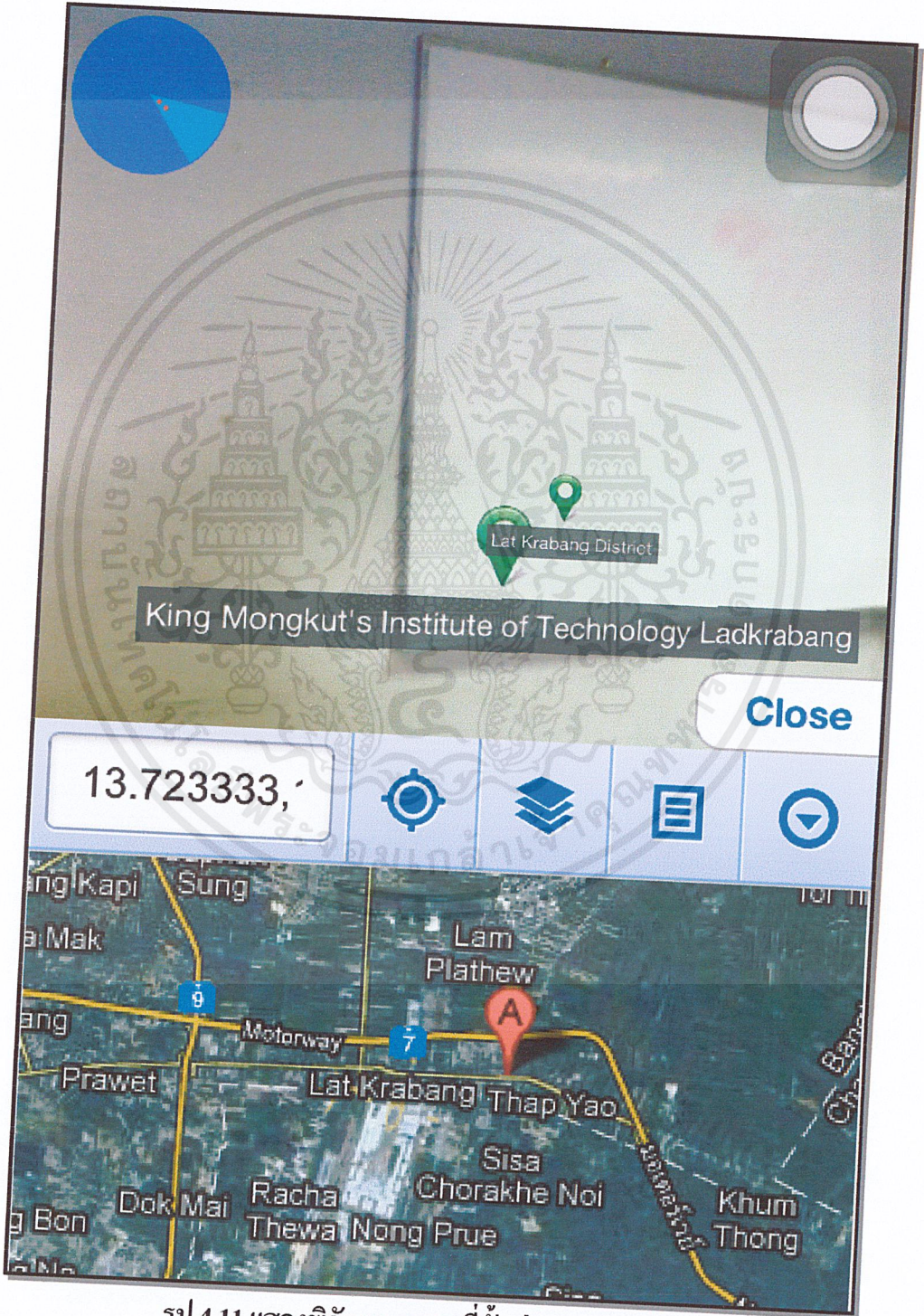
สถานที่โดยรอบผ่าน เรดาร์ บริเวณด้านมุมซ้ายมือด้านบนของแอปพลิเคชันคือ สำหรับประเมินด้วยสายตาว่าทิศทางใดมีสถานที่ที่น่าสนใจอยู่ ทิศนั้นๆจะมีจุดสีแดงหนาแน่นภายในวงกลมเรดาร์ หากมีสถานที่ที่น่าสนใจน้อย ส่วนของวงกลม เรดาร์ จะมีจุดสีแดงอยู่เบาบาง



รูป 4.10 เมื่อผู้คลิกที่พิกัดของ KMITL จะปรากฏรายละเอียดผ่านเว็บวิกิพีเดีย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โดยการแสดงสถานที่ จะแสดงให้เห็นผ่านป้ายความจริงเสมือนที่เป็นสัญลักษณ์เพื่อบอกระยะห่างจากจุดใช้งาน และป้ายความจริงเสมือนที่เป็นตัวอักษรเพื่อบอกชื่อของสถานที่นั้นๆ ซึ่งในรูป 4.9 แสดงให้เห็นสถานที่ที่อยู่โดยรอบผู้ใช้งานสองสถานที่ คือ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง และ สำนักงานเขตลาดกระบัง โดยจะกล่าวอธิบายผลการทดลองให้หัวข้อ 4.4 อธิบายผลของการทดลอง



รูป 4.11 แสดงพิกัดของสถานที่นั้นผ่าน Google Map

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 4.3.3 ผลของการพัฒนาเมื่อทดสอบภายนอกอาคาร

ผลการทำงานของแอปพลิเคชันภายนอกอาคารเมื่อเปิดการใช้งานที่ บริเวณถนนรัชดาภิเษก พบว่า ภายในรัศมีสองกิโลเมตรเมื่อผู้ใช้งานเป็นจุดศูนย์กลาง พบว่า ภาพความจริงเสมือนแสดงสถานที่ต่างๆมากมาย สอดคล้องกับ วงกลมเรดาร์ที่แสดงจุดสีแดงเป็นจำนวนมาก ดังรูป 4.12 การทำงานนอกอาคารบนระบบปฏิบัติการไอ โอเอส และรูปที่ 4.13 การทำงานนอกอาคารบนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์



รูป 4.12 การทำงานนอกอาคารบนระบบปฏิบัติการไอโอเอส

จากการทดลองใช้งานพบว่า เมื่อใช้เครือข่าย Internet แบบเดียวกัน สถานที่เดียวกัน แอปพลิเคชันสามารถทำงานได้บนทั้งสองระบบปฏิบัติการ แต่การดึงข้อมูลของแอนดรอยด์ช้ากว่าบนระบบปฏิบัติการไอ โอเอสเล็กน้อย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



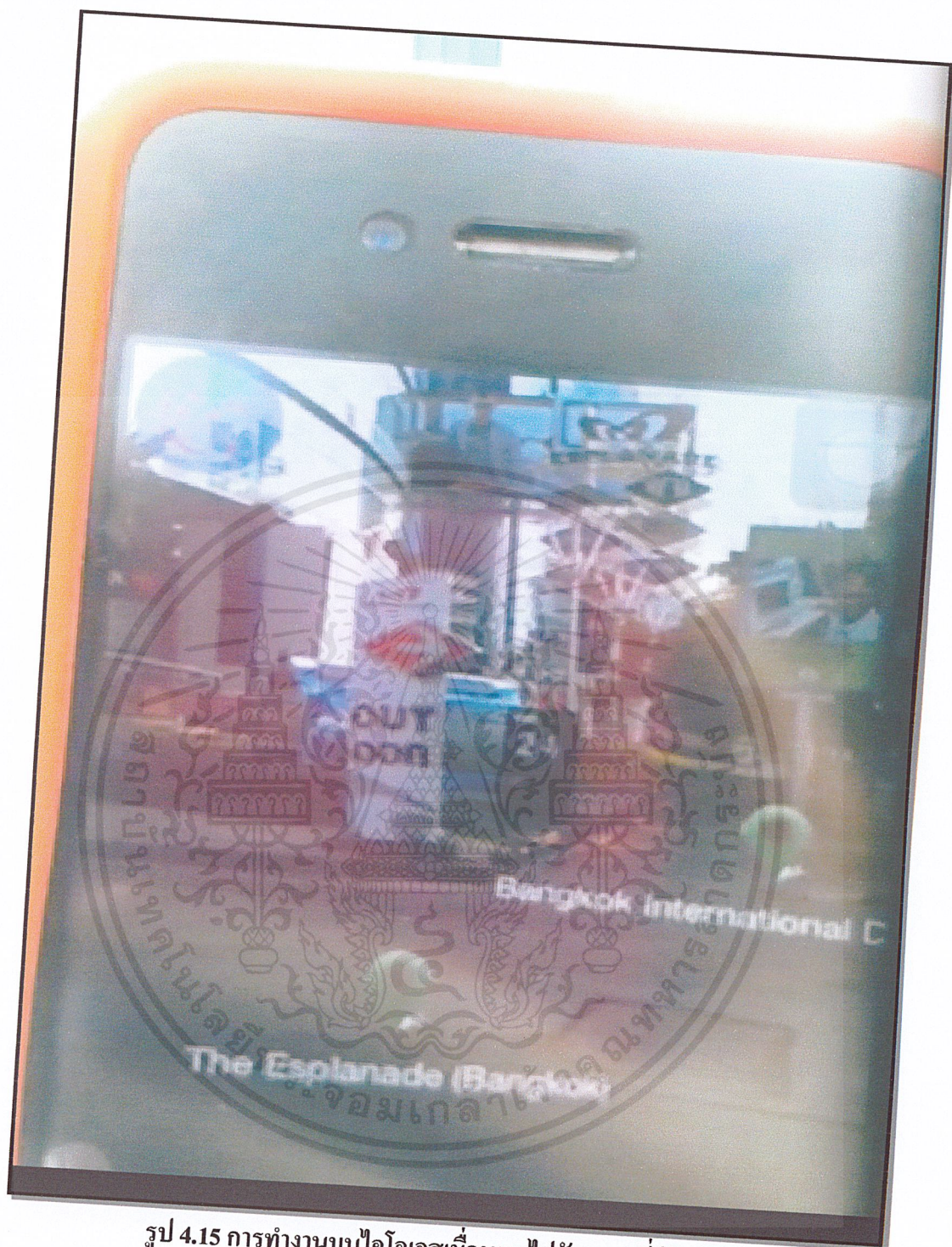
รูป 4.13 การทำงานนอกอาคารบนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์

ต่อมาเมื่อสนใจสถานที่ คือ ห้างสรรพสินค้า เอสพลานาด แอปพลิเคชันสามารถแสดงพิกัดและองศาได้ถูกต้องทั้งบนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์และระบบปฏิบัติการไอโอเอส ดังรูป 4.13 การทำงานบนไอโอเอสเมื่อหมุนไปยังสถานที่เป้าหมาย และ 4.14 การทำงานบนแอนดรอยด์เมื่อหมุนไปยังสถานที่เป้าหมาย



รูป 4.14 การทำงานบนแอนดรอยด์เมื่อหมุนไปยังสถานที่เป้าหมาย

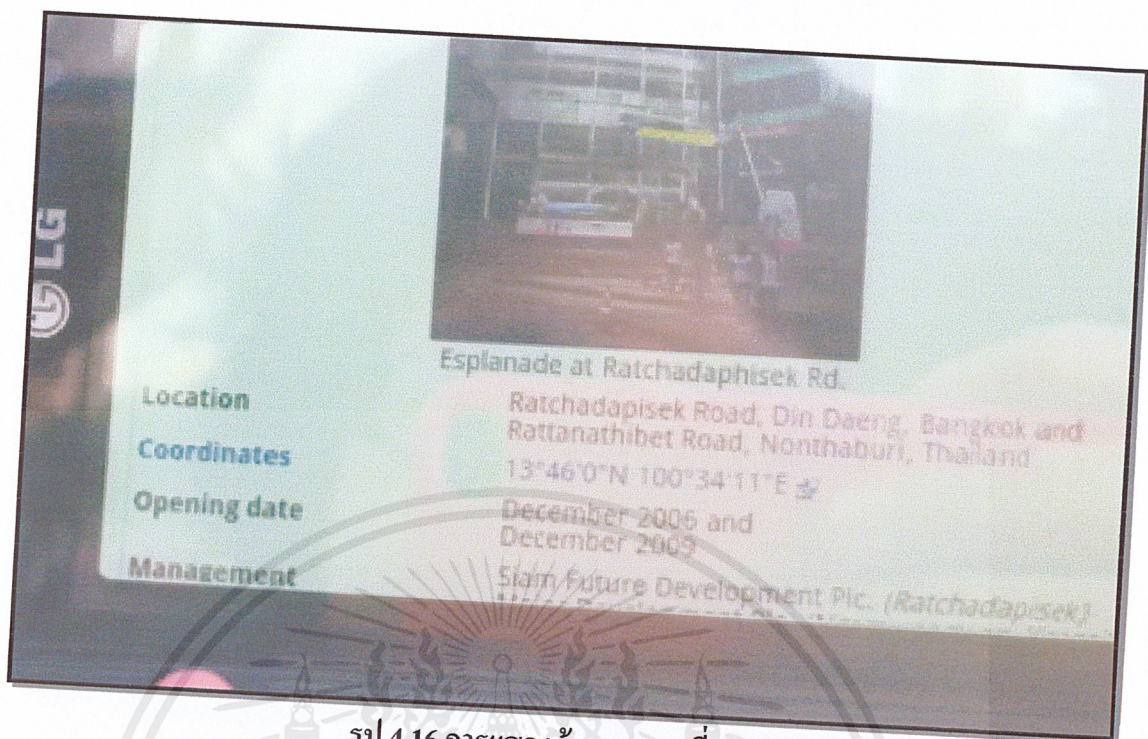
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



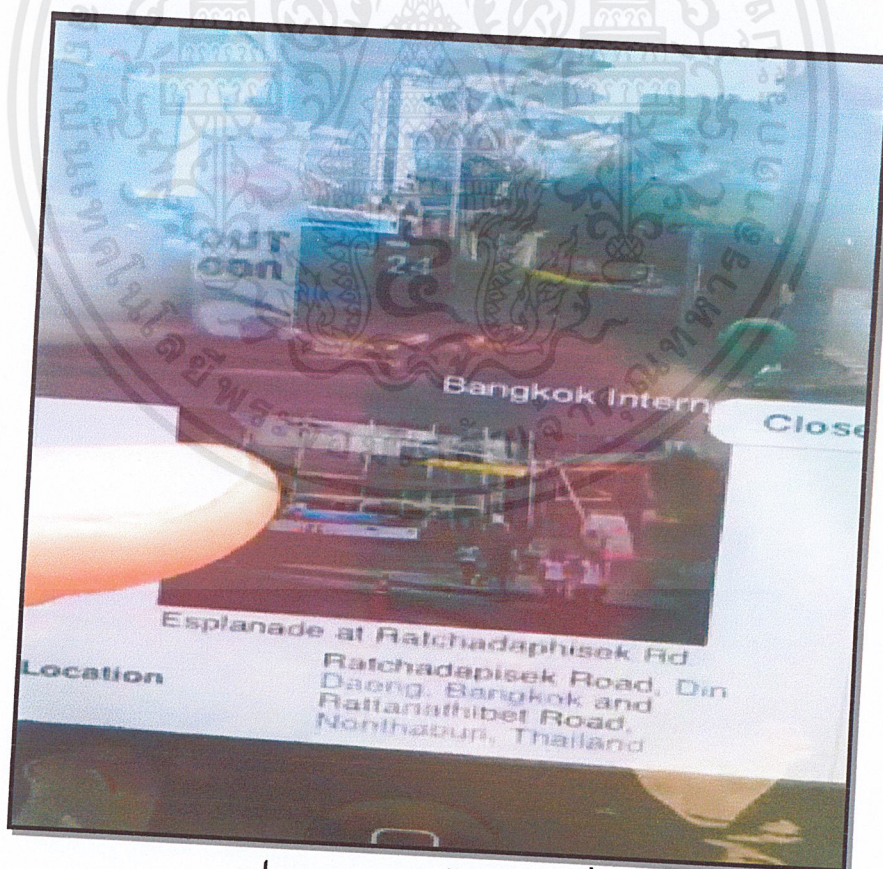
รูป 4.15 การทำงานบนไอโอเอสเมื่อหมุนไปยังสถานที่เป้าหมาย

เมื่อพบสถานที่ที่สนใจผู้ใช้สามารถกดที่ป้ายแสดงภาพเสมือนเพื่อให้แอปพลิเคชันแสดงข้อมูลที่สำคัญของสถานที่นั้นๆ ได้ดังรูป 4.14 การแสดงข้อมูลสถานที่บนแอนดรอยด์ และ 4.15 การแสดงข้อมูลบนไอโอเอส

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูป 4.16 การแสดงข้อมูลสถานที่บนแอนดรอยด์



รูป 4.17 การแสดงข้อมูลสถานที่บนไอโอเอส

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

### 4.4 อธิบายผลของการพัฒนาแอปพลิเคชัน

การทำงานของเรดาร์คือ ทางด้านบนของเรดาร์จะกำหนดเป็นทิศเหนือตายตัว ส่วนที่จะเปลี่ยนแปลงเมื่อหมุนกล้องเปลี่ยนทิศทางคือ แถบสีฟ้าที่มีขนาด 45 องศา จะเป็นตัวบอกว่าผู้ใช้กำลังหันไปทางทิศใดและจะสามารถเห็นสถานที่ที่น่าสนใจที่แสดงเป็นจุดสีแดงได้มากน้อยเพียงใด

โดยการทำงานของเรดาร์ เกิดมาจากคลาส Radar และคลาส RadarPortView ที่ทำหน้าที่ประสานกันกับเข็มทิศดิจิทัล ระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่ คลาส DataSource ที่เป็นตัวเก็บพิกัดของสถานที่ในรัศมี 2.0 กิโลเมตรวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้เป็นจุดศูนย์กลาง และยังทำงานร่วมกับคลาส PhysicalPlace ที่เป็นตัวกำหนดว่าบนหน้าจอของผู้ใช้งานแอปพลิเคชัน จะมีพิกัดของสถานที่ใดแสดงอยู่บน ซึ่งต้องมีการคำนวณระหว่างพิกัดบนโลกจริงและนำมาสร้างเป็นพิกัดบนโลกเสมือนซึ่งต้องนำไปใช้งานบนกล้อง

โดยคลาส Radar คือ คลาสที่ทำงานแสดงวงกลมใหญ่สีน้ำเงินและแสดงจุดสีแดงที่มีความหมายแทนสถานที่ในรัศมี 2.0 กิโลเมตร และคลาส RadarPortView ที่เป็นการทำงานของแถบสีฟ้าอ่อนทับบนเรดาร์ใหญ่สีน้ำเงินที่เป็นตัวบอกว่าเรากำลังหันไปทางทิศไหน โดยมีรัศมีในเรดาร์เท่ากับ 45 องศา แต่ว่าภาพในกล้องจริงจะไม่ได้กำหนดแค่ 45 องศา ต้องคำนวณถึงระยะทางความไกลออกไปด้วย ในสถานที่ที่อยู่ใกล้จะมีมุมมององศาของการมองเห็นน้อย และในระยะไกลจะมีองศาการมองเห็นในมุมมองกว้างกว่าสถานที่ในระยะใกล้ ซึ่งการคำนวณในส่วนนี้ จะเป็นอัลกอริทึมในคลาส PhysicalPlace และ AugmentedGeoViewController ในการทำงานร่วมกัน ภายใต้จุดยืนหลักคือ centerLocation ตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้งานแอปพลิเคชัน

ส่วนสถานที่ที่เก็บอยู่ในฐานข้อมูลจะแสดงออกมาเป็นชั้นซ้อนทับบนหน้าจอของกล้องโทรศัพท์มือถือ โดยจะมีสัญลักษณ์ลอยอยู่บนชื่อของสถานที่ และจะมีขนาดเล็กหรือใหญ่ตามระยะทางความห่างของสถานที่ เช่น ถ้าสถานที่นั้นอยู่ใกล้ ภาพสัญลักษณ์และชื่อสถานที่ก็จะขยายใหญ่ ส่วนสถานที่ใดอยู่ไกลออกไป ก็จะมีขนาดของสัญลักษณ์และชื่อสถานที่เล็กกลงไป ตามลำดับ การวางโลกเสมือนให้ทับอยู่บนกล้องทำได้โดยใช้คำสั่งในการเรียกกล้อง โดยใช้ชุดคำสั่งที่เครื่องมือพัฒนาโมซิงค์ให้มา และทำการ addSubview.ar\_overlay ทับไปบนหน้าจอหลัก

ในลำดับต่อมาเมื่อผู้ใช้แอปพลิเคชันสนใจสถานที่ใดที่ปรากฏอยู่บนหน้าจอของโทรศัพท์เคลื่อนที่ แล้วกดที่พิกัดตำแหน่งนั้น ซึ่งที่ระบบจะทำคือ ไปติดต่อกับคลาส Marker() ซึ่งจะนำเอาสถานที่ที่ผู้ใช้กด ไปเรียกฟังก์ชัน ShowWebViewInfo() เพื่อส่ง URL ของสถานที่นั้นที่เก็บไว้ในตัวแปร \_data ติดต่อไปยังเว็บเซิร์ฟเวอร์ เพื่อปรากฏเว็บขึ้นมาบนหน้าจอของผู้ใช้แอปพลิเคชัน เพื่อให้ข้อมูลของสถานที่นั้น

#### 4.5 วิเคราะห์ผลการทดสอบแอปพลิเคชัน

ได้ถูกพัฒนามาเป็นแอปพลิเคชันที่ใช้งานได้บนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์และระบบปฏิบัติการไอโอเอส โดยใช้เครื่องโทรศัพท์รุ่น LG Optimus 3D Max และเครื่องโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟนเป็นอุปกรณ์ทดสอบตามลำดับ โดยนำมาใช้งานแอปพลิเคชันที่ถูกพัฒนาขึ้นและสามารถใช้ได้ตามข้อกำหนดความต้องการของระบบและการออกแบบระบบ โดย

หลังจากกระบวนการพัฒนาเสร็จสิ้น ได้ทำการทดสอบแอปพลิเคชันเทคโนโลยีเสมือนจริงที่พัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการ เพื่อตรวจสอบและค้นหาจุดบกพร่องและปัญหาของระบบ โดยมีการแบ่งการทดสอบเป็นระดับหน่วยย่อย ระดับการผสานหน่วยย่อย และการทดสอบภายใต้สภาพแวดล้อมการใช้งานจริง ซึ่งมีการทดสอบดังต่อไปนี้

##### 4.5.1 การทดสอบในระดับหน่วยย่อย

ในการทดสอบนั้น จะเป็นการทดสอบโดยแยกทดสอบระบบเป็นส่วนๆ เพื่อให้แต่ละระบบสามารถทำงานได้ถูกต้อง ซึ่งการทดสอบนี้มีการทดสอบ 3 ส่วน คือ ส่วนที่ทำงานในรูปแบบความจริงเสมือน ส่วนแสดงข้อมูลของสถานที่ และส่วนที่เป็นเรดาร์

กรณีทดสอบ	ผลการทดสอบ
เปิดระบบความจริงเสมือน	ผ่าน
เปิดกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ของผู้ใช้	ผ่าน
แสดงสัญลักษณ์และชื่อของสถานที่ ตรงตำแหน่งและทิศทางที่ถูกต้อง โดยอ้างอิงจากตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้แอปพลิเคชัน	ผ่าน
เคลื่อนย้ายเครื่องแล้วภาพสัญลักษณ์ต่างๆ เลื่อนตามในทิศทางและตำแหน่งที่ถูกต้อง	ผ่าน
ภาพสัญลักษณ์และชื่อของสถานที่ที่มีขนาดเล็กใหญ่ตามระยะทางความใกล้และไกลของสถานที่	ผ่าน

ตาราง 4.1 ผลการทดสอบการทำงานในรูปแบบความจริงเสมือน

กรณีทดสอบ	ผลการทดสอบ
แสดงข้อมูลของสถานที่ผ่านหน้าต่างของเว็บวิกิพีเดีย	ผ่าน
สามารถปิดการดูข้อมูลได้ด้วยปุ่ม Close ที่มุมขวาบนของกล่องข้อมูล	ผ่าน
สามารถเลื่อนดูข้อมูลของเว็บไซต์ได้ด้วยการใช้งานแบบสครอลบาร์	ผ่าน

ตาราง 4.2 ผลการทดสอบการทำงานส่วนแสดงข้อมูลสถานที่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กรณีทดสอบ	ผลการทดสอบ
สามารถแสดงสัดส่วนของวงกลมบนมุมซ้ายบนของแอปพลิเคชันได้	ผ่าน
ในวงกลมสีน้ำเงินสามารถแสดงจุดสีแดงซึ่งบ่งบอกถึงสถานที่ที่อยู่ในระยะ 2 กิโลเมตรได้	ผ่าน
เมื่อหมุนตัวไปตามทิศต่างๆ แถบสีฟ้าบนเรดาร์จะหมุนตามทิศของผู้ใช้ซึ่งแสดงถึงมุมมองผ่านกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ที่สามารถมองเห็นสถานที่ต่างๆ ได้	ผ่าน

ตาราง 4.3 ผลการทดสอบการทำงานของเรดาร์

#### 4.5.2 การทดสอบในระดับการผสานหน่วยย่อย

ในการทดสอบในขั้นตอนนี้ จะเป็นการทดสอบโดยนำระบบย่อยที่ทดสอบผ่านในขั้นตอนที่แล้ว มารวมกันและทดสอบอีกครั้งหนึ่ง โดยการทดสอบครั้งนี้ จะติดตั้งบนโทรศัพท์เคลื่อนที่จริง ทั้งบนระบบปฏิบัติการไอ โอเอสและระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ แล้วทดสอบว่าระบบสามารถทำงานได้หรือไม่ ซึ่งมีผลการทดสอบดังตารางที่ 4.4 ดังนี้

กรณีทดสอบ	ผลการทดสอบ
แอปพลิเคชันระบบเสมือนจริงสามารถทำงานบนโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟน ที่ใช้ระบบปฏิบัติการไอ โอเอสได้	ผ่าน
แอปพลิเคชันระบบเสมือนจริงสามารถทำงานบนโทรศัพท์เคลื่อนที่ LG Optimus 3D Max ที่ใช้ระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์ได้	ผ่าน

ตาราง 4.4 ผลการทดสอบการทำงานบนอุปกรณ์

#### 4.5.3 การทดสอบภายใต้สภาพแวดล้อมการใช้งานจริง

ในขั้นตอนการทดสอบแอปพลิเคชันภายใต้สภาพแวดล้อมการใช้งานจริง โดยนำไปให้ผู้ใช้งานจริงเป็นผู้ทดสอบ ซึ่งรายละเอียดของการทดสอบจะใช้กรณีเดียวกับการทดสอบในระดับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

น้อยย่อยทั้ง 3 ส่วน ดังกรณีทดสอบในตารางที่ 4.1 4.2 และ 4.3 ซึ่งได้ผลการทดสอบคือ ผ่านการทดสอบทุกกรณี

นอกจากการทดสอบตามกรณีทดสอบที่ออกแบบไว้แล้ว ยังมีการทดสอบประสิทธิภาพการทำงานของระบบ ด้วยการทดสอบความแม่นยำของการระบุตำแหน่ง เนื่องจากระบบจีพีเอส มีข้อเสียคือ มีความคลาดเคลื่อนในการระบุตำแหน่ง จะระบุตำแหน่งแม่นยำก็ต่อเมื่อสามารถรับสัญญาณดาวเทียม ซึ่งหากรับสัญญาณไม่ได้ ก็จะใช้ระบบวายฟาย (Wifi) ซึ่งมีความแม่นยำมากขึ้นกว่าระบบจีพีเอสหรือสามจี (3G) เนื่องจากความคลาดเคลื่อนของตำแหน่ง จึงต้องมีการทดสอบการทำงานของแอปพลิเคชันในสภาพแวดล้อมจริง เพื่อทดสอบความแม่นยำของแอปพลิเคชัน โดยมีรายละเอียดการทดสอบดังตารางที่ 4.5 ทั้งนี้ประสิทธิภาพที่ต่างกันของอุปกรณ์ที่ต่างกันทั้งสองระบบปฏิบัติการทั้งแอนดรอยด์และไอ โอเอส อาจทำให้ความแม่นยำต่างกัน ซึ่งการทดสอบนี้ใช้อุปกรณ์โทรศัพท์เคลื่อนที่ LG Optimus 3D Max และอุปกรณ์โทรศัพท์เคลื่อนที่ไอ โฟนเป็นเครื่องทดสอบแอปพลิเคชันในครั้งนี้

สภาพแวดล้อมในการทำงาน	ความแม่นยำ
พื้นที่โล่งเห็นท้องฟ้า	แม่นยำในรัศมีระยะ 1-3 เมตร
อยู่บนยานพาหนะที่มีหลังคา	คลาดเคลื่อนไม่เกินระยะ 10-15 เมตร
ภายในอาคาร	คลาดเคลื่อนไม่เกินระยะ 100 เมตร
ไม่สามารถรับสัญญาณจากดาวเทียมได้	มีความคลาดเคลื่อนในระยะ 1 กิโลเมตร

ตาราง 4.5 การทดสอบความแม่นยำในการระบุตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้

#### 4.6 แผนการบำรุงรักษาแอปพลิเคชัน

ผลจากระบวนการบำรุงรักษาระบบคือ แผนการบำรุงรักษาระบบเพื่อในอนาคตมีการเปลี่ยนแปลงเทคโนโลยีหรือ มีการอัพเดทซอฟต์แวร์ของระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์หรือระบบปฏิบัติการไอ โอเอส แม้กระทั่งความเสี่ยงของการดึงใช้ข้อมูลจากเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดีย ซึ่งมีความไม่แน่นอนในอนาคตว่าจะเกิดปัญหาเกี่ยวกับทางเว็บเซอร์วิส

ดังนั้นแอปพลิเคชันที่ได้พัฒนาขึ้นไว้จึงมีความเสี่ยงมากมายกับปัญหาที่จะเกิดขึ้นในอนาคต จึงต้องเตรียมแผนขั้นตอนการดำเนินการเพื่อรองรับปัญหาที่จะเกิดขึ้น ซึ่งมีรายละเอียด ดังต่อไปนี้

- 1) มีการร้องขอการเปลี่ยนแปลงการบำรุงรักษาระบบ ต้องมีการยื่นข้อเสนอหรือคำร้องขอให้มีการดำเนินการเปลี่ยน โดยจะเตรียมช่องทางการติดต่อระหว่างผู้ใช้แอปพลิเคชันกับทีมพัฒนา ผ่านอีเมลหรือเว็บไซต์
- 2) ร่วมกันวิเคราะห์ข้อเสนอแนวทางวิธีการบำรุงรักษา นำคำร้องมาจำแนกประเภทของการบำรุงรักษา จากนั้นจะพิจารณาจากการประมาณการขนาด ผลกระทบ ความเป็นไปได้ รวมถึงค่าใช้จ่ายของการดำเนินการ พร้อมจัดลำดับความสำคัญของงาน กำหนดระยะเวลา และวิธีในการดำเนินการ
- 3) ออกแบบส่วนที่ต้องได้รับการเปลี่ยนแปลงแก้ไข และส่วนอื่นๆ ที่ได้รับผลกระทบทั้งหมด แก้ไขเอกสารทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับส่วนที่ได้รับผลกระทบ และดำเนินการออกแบบกรณีทดสอบใหม่สำหรับส่วนที่ผ่านการแก้ไขแล้ว พิจารณาเอกสารข้อกำหนดความต้องการเพื่อปรับปรุงให้ตรงกับรุ่นของซอฟต์แวร์ในปัจจุบัน
- 4) ดำเนินงานการซ่อมบำรุงรักษา แก้ไขหรือเพิ่มเติมรหัสของโปรแกรมในแต่ละส่วน แล้วนำมาประสานเข้าด้วยกัน
- 5) ขั้นตอนการทดสอบระบบ นำการออกแบบกรณีทดสอบที่ได้ออกแบบไว้มาใช้ทดสอบกับแอปพลิเคชันที่ผ่านการบำรุงรักษาแล้ว
- 6) เปลี่ยนระบบใหม่ โดยจะแจ้งให้ผู้ใช้งานทราบและประกาศให้ดาวน์โหลดหรืออัปเดตรุ่นของแอปพลิเคชันที่ได้รับการบำรุงรักษาแล้ว

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## สรุปผลการศึกษาและปัญหาอุปสรรค

### 5.1 สรุปผลการศึกษา

ปริญญานิพนธ์นี้มุ่งเน้นการพัฒนาแอปพลิเคชันบนโทรศัพท์เคลื่อนที่แบบข้ามระบบปฏิบัติการ หมายถึงการพัฒนาเพียงครั้งเดียวและนำไปใช้ได้หลายระบบปฏิบัติการโดยไม่ต้องพัฒนาแยก ซึ่งทำให้เสียเวลาในการพัฒนา เพราะนอกจากจะต้องเริ่มต้นศึกษาใหม่ในแต่ละระบบปฏิบัติการแล้ว ยังต้องแยกพัฒนาทีละครั้งสำหรับแต่ละระบบปฏิบัติการ ซึ่งปัจจุบันมีเทคโนโลยีใหม่ที่จะช่วยให้การพัฒนาแอปพลิเคชันบนโทรศัพท์เคลื่อนที่มีการพัฒนาที่เร็วขึ้น นั่นคือ การพัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการ ซึ่งทำให้เป็นที่มาของปริญญานิพนธ์นี้ และแอปพลิเคชันที่ได้เลือกพัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการก็คือ แอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่ใช้เทคโนโลยีเสมือนจริง หรือ Augmented Reality ในการพัฒนา และมีระบบปฏิบัติการเป้าหมายในการพัฒนาคือระบบปฏิบัติการ ไอโอเอสและแอนดรอยด์

แอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่ใช้เทคโนโลยีเสมือนจริง มีลักษณะเด่นในการใช้งานคือ เมื่อผู้ใช้เริ่มต้นเปิดแอปพลิเคชันจะมีการเปิดกล้องและจะเห็นภาพสัญลักษณ์กับชื่อของสถานที่ลอยอยู่ตามทิศทางต่างๆ รวมไปถึงลอยอยู่หน้าอาคารหรือสถานที่ที่สำคัญต่างๆถ้าอยู่ในระยะการมองเห็นใกล้ๆ ซึ่งหมายถึงสามารถบอกได้ว่าสถานที่นั้นคืออะไร มีข้อมูลแสดงให้ดูเมื่อคลิกที่ตำแหน่งพิกัดใดๆ บนกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ ซึ่งแอปพลิเคชันท่องเที่ยวนี้ จะมีการทำงานเพียงส่วนเดียวคือระบบความจริงเสมือน ซึ่งจะประกอบด้วยส่วนประกอบสำคัญของโครงสร้างโปรแกรมเป็น 3 ส่วนคือ ส่วนความจริงเสมือน ส่วนของเรดาร์แสดงความหนาแน่นของสถานที่รอบๆ ผู้ใช้และส่วนของการแสดงรายละเอียดของข้อมูลสถานที่นั้น ส่วนวิธีการนำโลกเสมือนมาซ้อนทับบนโลกแห่งความจริงผ่านกล้องโทรศัพท์เคลื่อนที่ของผู้ใช้แอปพลิเคชัน จะต้องเริ่มจากการระบุตำแหน่งที่อยู่ปัจจุบันของผู้ใช้และทิศทางที่ผู้ใช้หันหน้าไป เมื่อผู้ใช้หันหน้าไปยังจุดที่มีข้อมูลพิกัดอยู่ก็จะปรากฏภาพหรือข้อมูลซ้อนอยู่บนสถานที่นั้น

ข้อมูลที่น่ามาแสดงบนแอปพลิเคชันจะนำมาจากเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดียผ่านระบบการสื่อสาร ไร้สายความเร็วสูงบนโทรศัพท์เคลื่อนที่ โดยใช้รูปแบบการแลกเปลี่ยนข้อมูลเจสัน โดยดึงเอาชื่อของสถานที่ พิกัดละติจูด ลองจิจูดและอัลติจูด รวมไปถึงยูอาร์แอลเว็บไซต์วิกิพีเดียที่เป็นข้อมูลของสถานที่นั้นมา และนำมาใช้งานในแอปพลิเคชัน

จากการทดลองนำไปใช้ในสภาพแวดล้อมจริง ทั้งบนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์และระบบปฏิบัติการ ไอโอเอส ผ่านบนอุปกรณ์โทรศัพท์เคลื่อนที่แอลจี ออบติมัส สามดีแม็กซ์ และโทรศัพท์เคลื่อนที่ไอโฟน โดยการหาตำแหน่งและข้อมูลภายในสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่ขึ้นด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

คุณทหารลาดกระบัง โดยตั้งรัศมีการหาตำแหน่งในระยะ 2 กิโลเมตร โดยวัดจากผู้ใช้งาน แอปพลิเคชันเป็นจุดศูนย์กลาง ปรากฏว่ามีสถานที่ที่ขึ้นมาสองแห่งคือ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบังและสำนักงานเขตลาดกระบัง ส่วนการทดสอบในสภาพแวดล้อมจริง อีกบริเวณหนึ่งคือ หน้าห้างสรรพสินค้าเอสพลานาด บริเวณถนนรัชดา จากการคำนวณของ แอปพลิเคชันพบว่า มีสถานที่ที่อยู่ในบริการหาตำแหน่งใกล้เคียงของเว็บเซอร์วิสวิกิพีเดียมี จำนวนรวมเป็น 21 แห่ง จากที่กล่าวมาเมื่อผู้ใช้เลือกดูรายละเอียดของสถานที่ใด ก็จะแสดงข้อมูล ของสถานที่นั้นผ่านหน้าต่างของเว็บไซตวิกิพีเดียได้ ทำให้ผู้ใช้แอปพลิเคชัน ได้รับข้อมูลด้านการ ท่องเที่ยวมากกว่าแอปพลิเคชันที่แสดงแค่แผนที่ทำให้ไม่รู้ว่าสถานที่ใดอยู่ทางทิศใดหรืออยู่ใกล้ๆ กับตำแหน่งที่ผู้ใช้ยืนอยู่หรือไม่ ทั้งยังสร้างความน่าสนใจให้กับการท่องเที่ยวและยังอำนวยความสะดวกสบายในเรื่องการเดินทาง เนื่องจากในกล่องข้อมูลในเว็บวิกิพีเดียบนแอปพลิเคชันนี้สามารถ ค้นหาเส้นทางการเดินทางได้อีกด้วย

บทสรุปของการพัฒนาข้ามระบบปฏิบัติการครั้งนี้ก็คือ ในการพัฒนาครั้งนี้ใช้เครื่องมือโมซิงค์ ที่พัฒนาขึ้น โดยบริษัท โมซิงค์ เอบี (MoSync AB) ใช้ภาษาซีพลัสพลัสในการพัฒนา และ แอปพลิเคชันที่เป็นเป้าหมายของการพัฒนาคือ แอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่ใช้เทคโนโลยีเสมือนจริง ทำให้ค้นพบว่า การพัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการช่วยลดระยะเวลาการพัฒนาได้จริง เพราะ สามารถพัฒนาเพียงครั้งเดียวและใช้งานได้ทั้งสองระบบปฏิบัติการ แต่ยังพบว่า มีข้อจำกัดมากมาย คือ หากแยกพัฒนาบนชุดพัฒนาของแต่ละระบบปฏิบัติการเอง จะทำให้แอปพลิเคชันมี ประสิทธิภาพได้มากกว่าและมีความสวยงามมากกว่า เช่น มีส่วนติดต่อผู้ใช้ที่เป็นจุดเด่นของแต่ละ ระบบปฏิบัติการและใช้งานได้มากกว่า เช่น อาจจะมีการใช้งานแบบระบบแผนที่หรือแบบรายชื่อ สถานที่ ซึ่งการพัฒนาแอปพลิเคชันแบบข้ามระบบปฏิบัติการยังมีข้อจำกัดมากมาย คือ ยังก้าวตาม เทคโนโลยี เพราะต้องพัฒนาภายหลังจากการที่ซอฟต์แวร์ของโทรศัพท์เคลื่อนที่ที่มีการพัฒนารุ่น ใหม่มาแล้ว ก็ต้องทำการพัฒนาคำสั่งให้ชุดเครื่องมือการพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มนั้นสามารถ ครอบคลุมซอฟต์แวร์รุ่นใหม่ของแต่ละระบบปฏิบัติการให้ได้

ข้อดีและข้อเสียของการพัฒนาแอปพลิเคชันบน โทรศัพท์เคลื่อนที่แบบข้ามระบบปฏิบัติการ ไม่ สามารถมีคำตอบตายตัวได้ ซึ่งในคำถามที่ว่า จะพัฒนาแบบข้ามระบบปฏิบัติการนั้นดีหรือไม่นั้น การจะหาคำตอบได้ ต้องระบุก่อนว่าจะพัฒนาแอปพลิเคชันประเภทใด และใช้เครื่องมือใดในการ พัฒนา เช่น ถ้าให้เครื่องมือ โมซิงค์พัฒนาแอปพลิเคชันที่มีการประมวลผลแบบ Image Processing ก็ สามารถตอบได้ว่า ทำได้ยากและไม่เหมาะที่จะทำการพัฒนาข้ามแพลตฟอร์ม เพราะจะมี ประสิทธิภาพของแอปพลิเคชันจำกัด ไม่สมบูรณ์ และยากต่อการพัฒนา เพราะชุดคำสั่งไลบรารีที่ เครื่องมือโมซิงค์ให้มานั้นเป็นแค่แบบพื้นฐานทั่วไปสำหรับการพัฒนาแอปพลิเคชัน อย่างเช่น ใน ปรินซิเพอานุกรณฉบับนี้ ได้มีการใช้เครื่องมือ โมซิงค์พัฒนาแอปพลิเคชันท่องเที่ยวที่ใช้เทคโนโลยี เสมือนจริง ก็ทำได้เพียงแบบพื้นฐานคือ การเปิดกล้อง โดยใช้ Camera API ที่ชุดพัฒนาโมซิงค์มีให้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น มิอนุญาติให้นำไปเผยแพร่โดยไม่ได้รับอนุญาต  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

และ Sensor API ที่ใช้ตั้งตำแหน่งที่อยู่ของผู้ใช้งานและดึงค่าทิศทางจากเข็มทิศดิจิทัล และต้องใช้ความสามารถในการคำนวณคณิตศาสตร์ของนักพัฒนาแอปพลิเคชันในการเขียนรหัสคำสั่งประมวลผลพิกัดตำแหน่งที่จะแสดงบนจอภาพโทรศัพท์เคลื่อนที่ รวมไปถึงการคำนวณมุมมองทิศทางทางการมองเห็น และความถี่ในการประมวลผลภาพต่างๆ ซึ่งสามารถเขียนรหัสการคำนวณตัวเองบนเครื่องมือ โมซิงค์ ซึ่งก็มีข้อจำกัดตามมา คือ ไม่สามารถใช้เทคโนโลยีเสมือนจริงแบบที่มีการคำนวณการประมวลผลภาพหรือ Image Processing ได้

เครื่องมือพัฒนาโมซิงค์ยังมีจุดเด่นอีกอย่างหนึ่ง ก็คือ รองรับการพัฒนาได้หลายระบบปฏิบัติการเป็นจำนวนมาก ตัวอย่างเช่น ไอโอเอส แอนดรอยด์ ซิมเบียน วินโดวส์โมไบล์ วินโดวส์โฟน แบล็คเบอร์รี่ รวมไปถึงจาวาเอ็มอีต่างๆ ซึ่งก็มีข้อจำกัดตามมามากมายอีกเช่นเคย ก็คือ ยุ่งพัฒนาข้ามระบบปฏิบัติการมาก แอปพลิเคชันก็ยังมีข้อจำกัดมาก ตามประสิทธิภาพของอุปกรณ์ตัวที่ด้อยที่สุด

สำหรับเครื่องมือการพัฒนาข้ามระบบปฏิบัติการอีกเครื่องมือหนึ่งคือ ชุดพัฒนา Corona ซึ่งใช้ภาษา Lua ในการพัฒนา และในปัจจุบันสามารถพัฒนาข้ามแพลตฟอร์มได้เฉพาะไอโอเอสและแอนดรอยด์เท่านั้น แต่มีการพัฒนาที่มีประสิทธิภาพมากและเป็นอันดับหนึ่งของการสร้างเกมแบบข้ามระบบปฏิบัติการในปัจจุบัน ซึ่งการทำการทดลองสร้างเกมบนเครื่องมืออยู่นอกขอบเขตของปริญญาโท

## 5.2 ปัญหาและอุปสรรค

- 1) หากพบว่าการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตมีความล่าช้า อาจมีสาเหตุเนื่องจากการอัปเดตของสัญญาณ หรือไม่สามารถเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตได้ จะทำให้แอปพลิเคชันถูกปิดลงทันที เนื่องจากไม่สามารถติดต่อเว็บเซิร์ฟเวอร์ได้
- 2) แอปพลิเคชันมีความคลาดเคลื่อนของสัญญาณเนื่องจากระบบบริการแสดงตำแหน่งที่อยู่จะรับพิกัดจากดาวเทียม ดังนั้นจะมีความแม่นยำก็ต่อเมื่ออยู่ในพื้นที่เปิดโล่งเห็นท้องฟ้า เมื่ออยู่ในรถที่มีหลังคาหรือมีการเคลื่อนที่อยู่ จะมีความคลาดเคลื่อนเป็นระยะทางไม่เกิน 10-15 เมตร และเมื่ออยู่ในอาคารจอดรถหรือไม่สามารถรับสัญญาณได้ ระบบจะมีความคลาดเคลื่อนเป็นระยะทางประมาณ 1 กิโลเมตร
- 3) ภาพสัญลักษณ์ของสถานที่ที่อยู่ทางทิศเดียวกันแต่อยู่ในระยะทางไกลออกไปจะเป็นภาพซ้อนทับกันและสามารถกดเลือกดูรายละเอียดสถานที่ได้ยาก เพราะว่าไม่ได้พัฒนาให้มีการแสดงพิกัดที่แสดงในรูปแบบตานก (Bird Eye View)
- 4) การพัฒนาแอปพลิเคชันแบบข้ามแพลตฟอร์มมีข้อจำกัดในการพัฒนาเนื่องจากไม่ได้มีความสามารถเทียบเท่ากับชุดเครื่องมือพัฒนาของแต่ละระบบปฏิบัติการจริงๆ ซึ่งขึ้นอยู่กับทัศนคติของนักพัฒนาเองว่าสามารถยอมรับข้อเสียเพื่อลดระยะเวลาในการพัฒนาหรือไม่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปเผยแพร่หรือการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## บรรณานุกรม

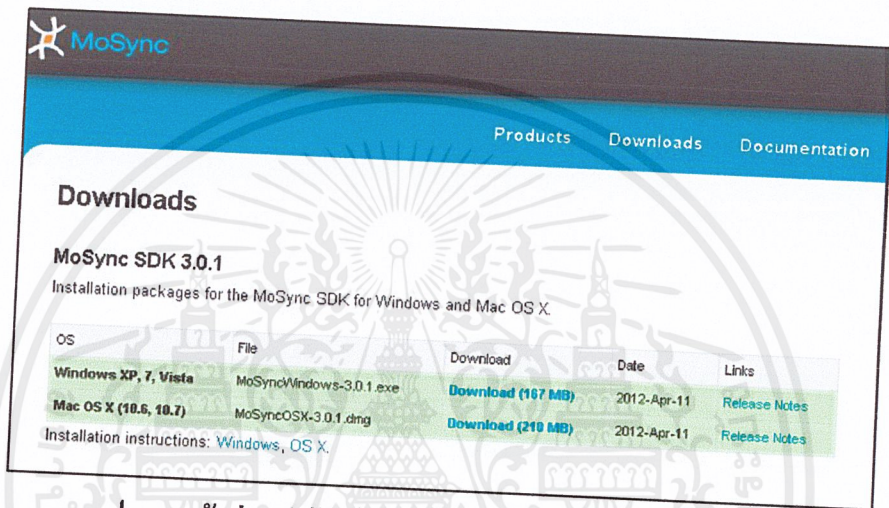
- วีระพงศ์ เวชสิทธิ์ และเอกรัฐ ธรรมวาริน. 2541. การพัฒนาส่วนประกอบของระบบ GIS โดยใช้ระบบฐานข้อมูลเชิงวัตถุสัมพันธ์. กรุงเทพฯ: สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
- มงคล หล้าดวงดี. 2553. ระบบสารสนเทศด้านการท่องเที่ยวด้วยความเป็นจริงเสริมบนโทรศัพท์เคลื่อนที่. เชียงใหม่: มหาวิทยาลัยเชียงใหม่.
- วรัท เอนกนพรัตน์, เอกสิทธิ์ เสนียาภา และธนพล อุดมทวีปัญญา. 2553. การพัฒนาแอปพลิเคชันบนระบบปฏิบัติการแอนดรอยด์. กรุงเทพฯ: สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง.
- พิริยะ มงคลอุปถัมภ์, ภาคภูมิ เวชวิทยาขลัง และภาณุเดช ใจเดช. 2553. การพัฒนาโปรแกรมประยุกต์ใช้งานบนแอนดรอยด์. กรุงเทพฯ: สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง.
- Timo Paananen. 2011. "Smartphone Cross-platform Frameworks." Finland: Department of Media Engineering, JAMK University of Applied Sciences.
- Apple Developers. [online].  
Available : <http://developer.apple.com>
- Android developers. [online].  
Available : <http://developer.android.com>
- MoSync Cross Platform Mobile Developer. [online].  
Available : <http://www.mosync.com>
- JSON Tutorial. [online].  
Available : <http://www.w3schools.com/json/default.asp>

## ภาคผนวก ก

# การดาวน์โหลดและติดตั้งเครื่องมือโมซิงค์

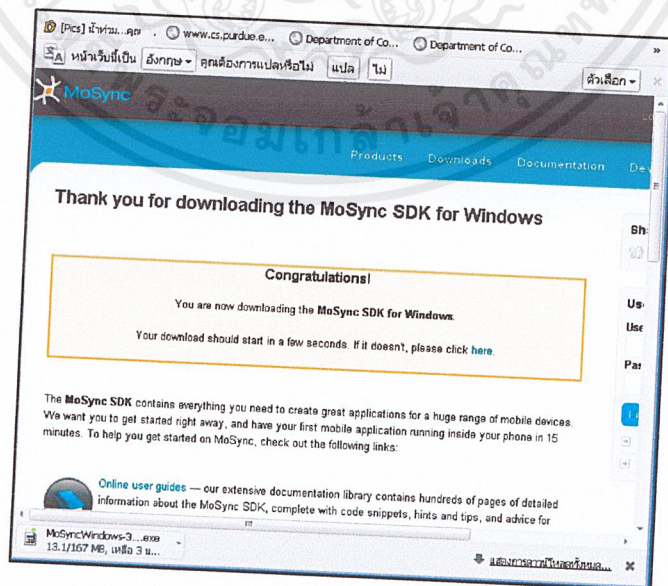
### ก.1 การดาวน์โหลดเครื่องมือ

- 1) เชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตและเข้าไปที่ยูอาร์แอล <http://www.mosync.com/download/> เพื่อดาวน์โหลดชุดเครื่องมือพัฒนาโมซิงค์



รูป ก.1 หน้าต่างเว็บไซต์ดาวน์โหลดชุดเครื่องมือพัฒนาโมซิงค์

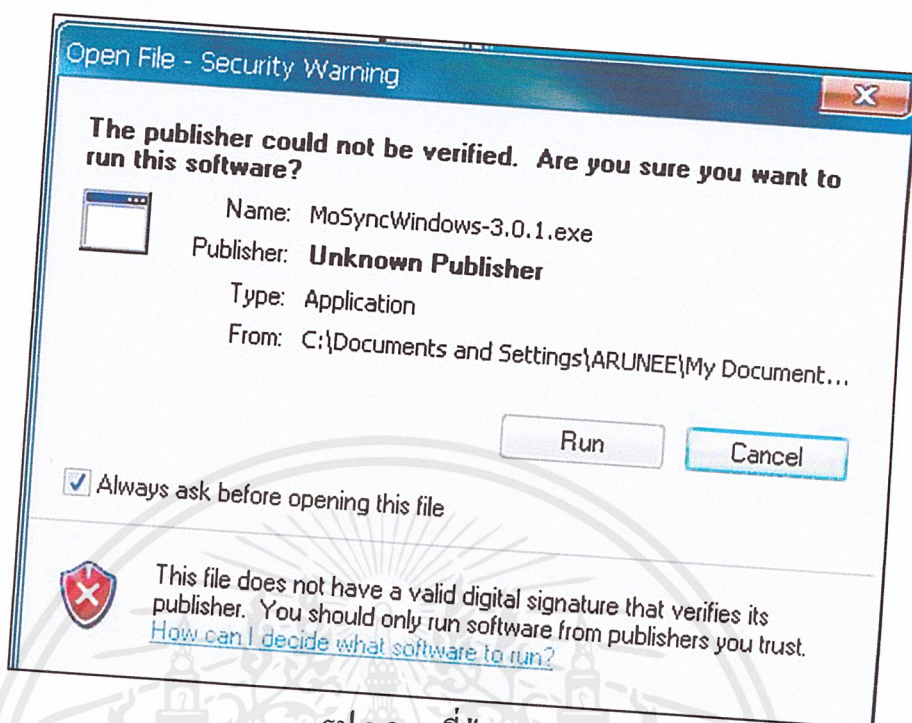
- 2) รอกการดาวน์โหลดจากเว็บเซิร์ฟเวอร์



รูป ก.2 รอกการดาวน์โหลด

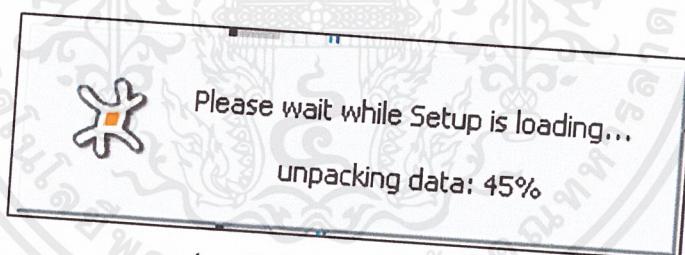
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 3) เมื่อดาวน์โหลดเสร็จเรียบร้อยแล้ว จะขึ้นหน้าต่างดังภาพ ก.3 ให้คลิกที่ Run



รูป ก.3 กดที่ปุ่ม Run

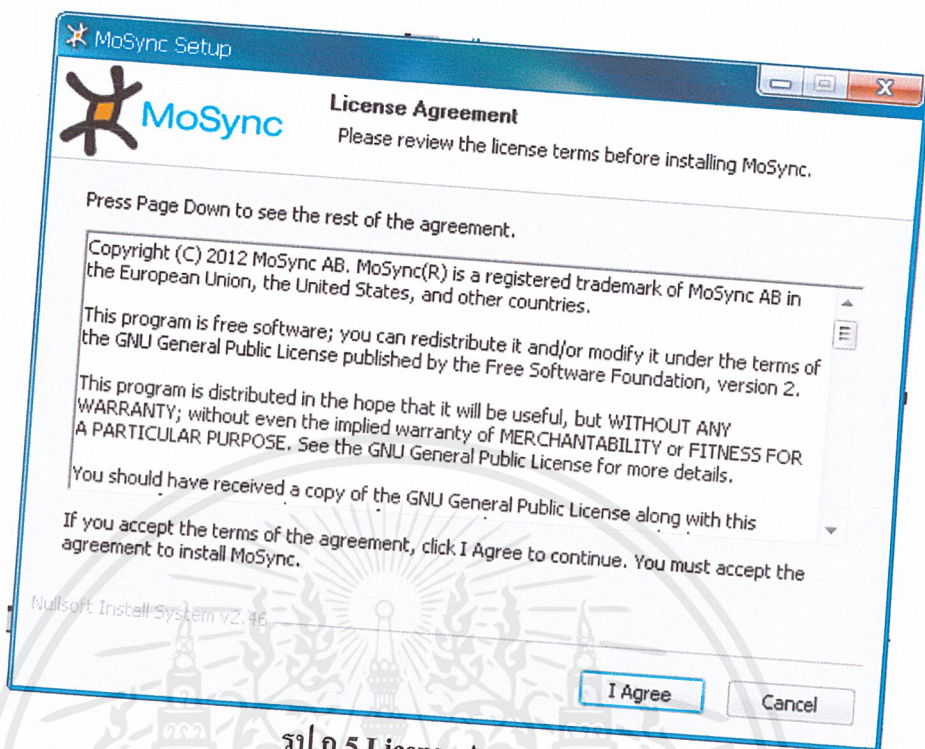
- 4) รอให้ชุดพัฒนาโมซิงค์ดำเนินการติดตั้ง



รูป ก.4 โมซิงค์ดำเนินการติดตั้ง

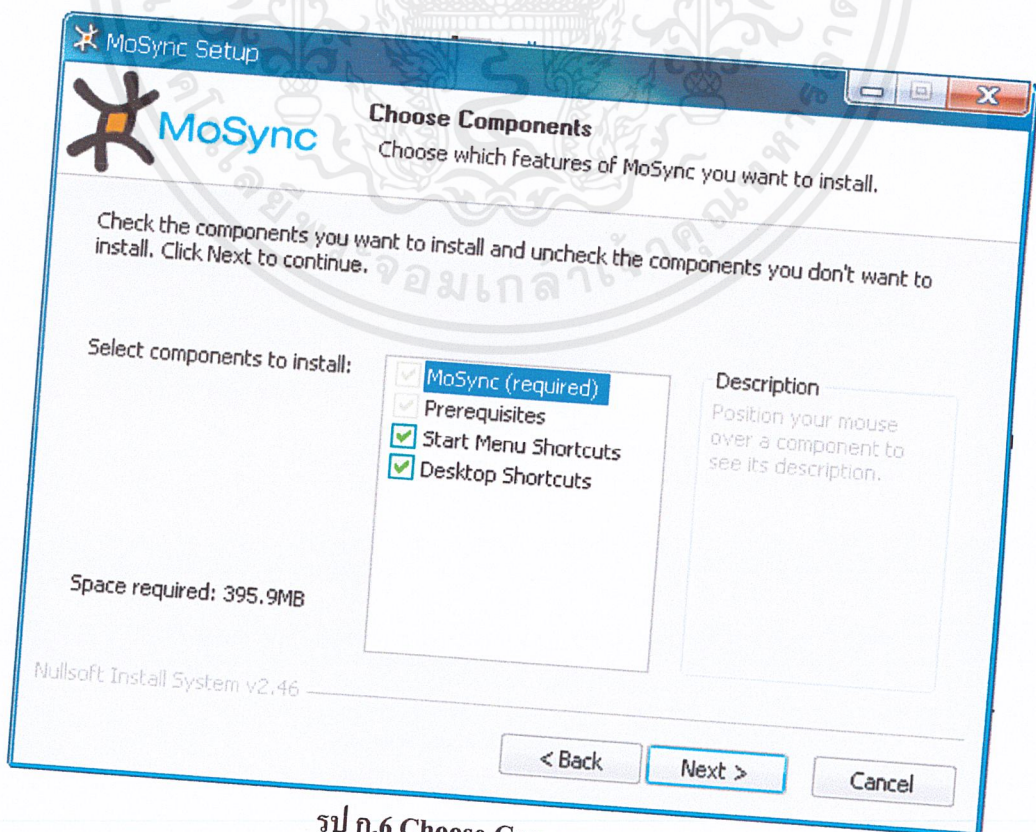
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 5) คลิกที่ I Agree เพื่อยอมรับการติดตั้งภายใต้ข้อกำหนด License ของชุดพัฒนา



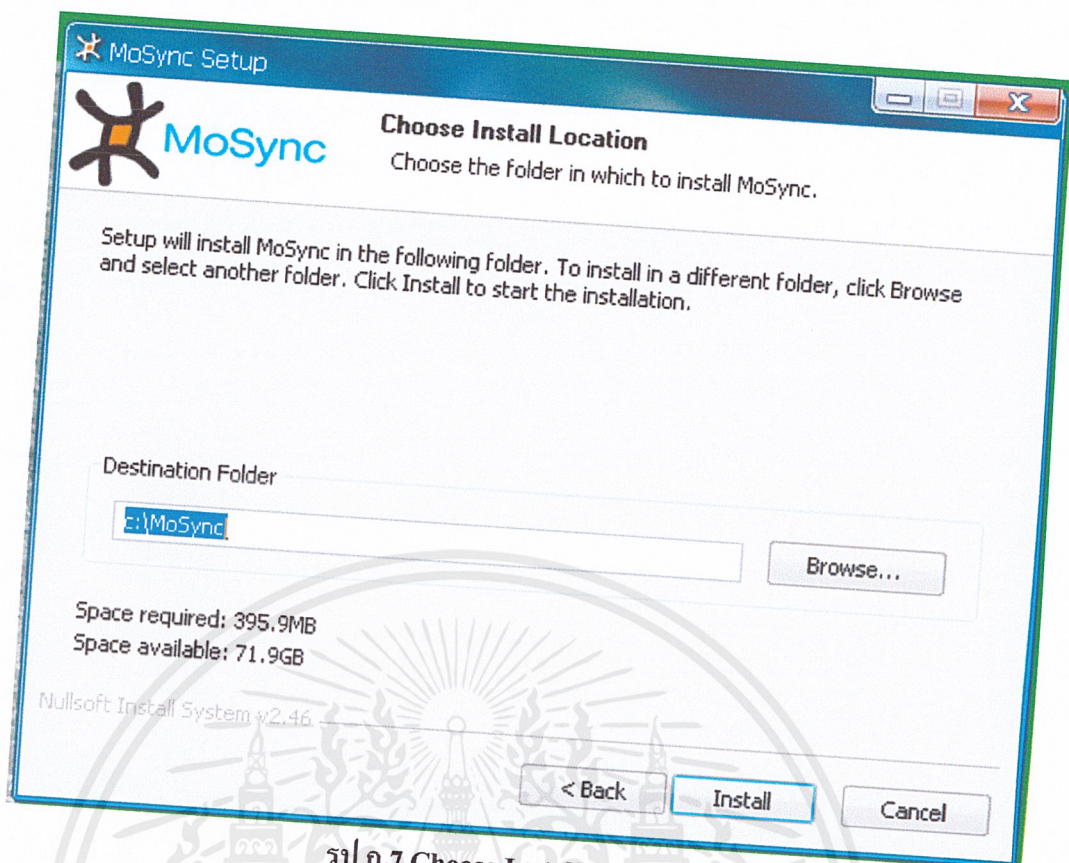
รูป ก.5 License Agreement

- 6) ต่อไปเป็นขั้นตอนการติดตั้ง ให้ดำเนินการติดตั้งตามลำดับรูปภาพตั้งแต่ ก.6 – ก.12

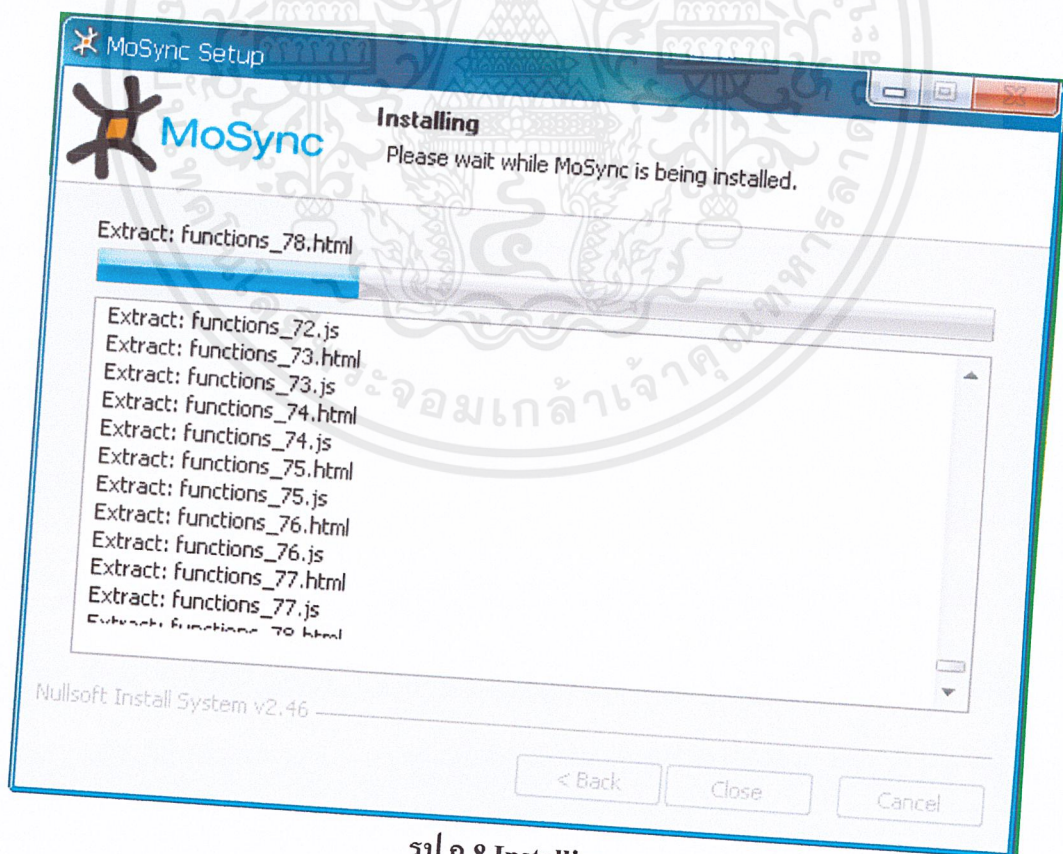


รูป ก.6 Choose Components

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

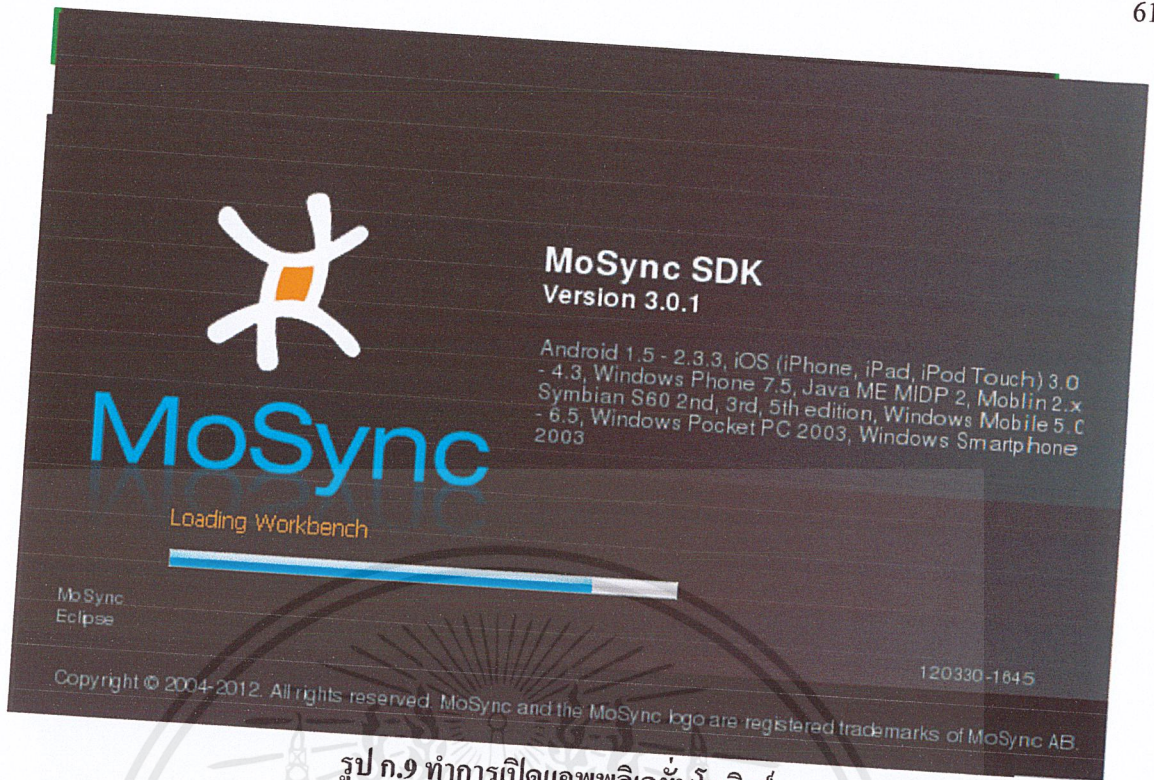


รูป ก.7 Choose Install Location

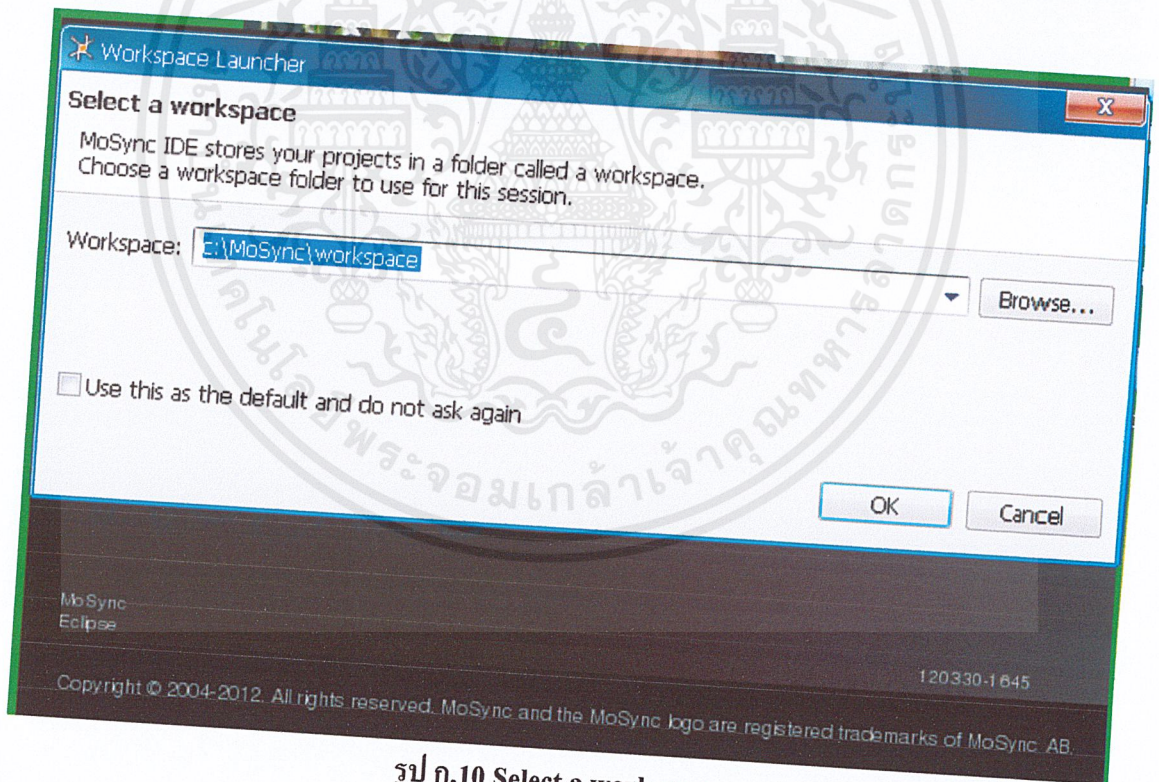


รูป ก.8 Installing

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

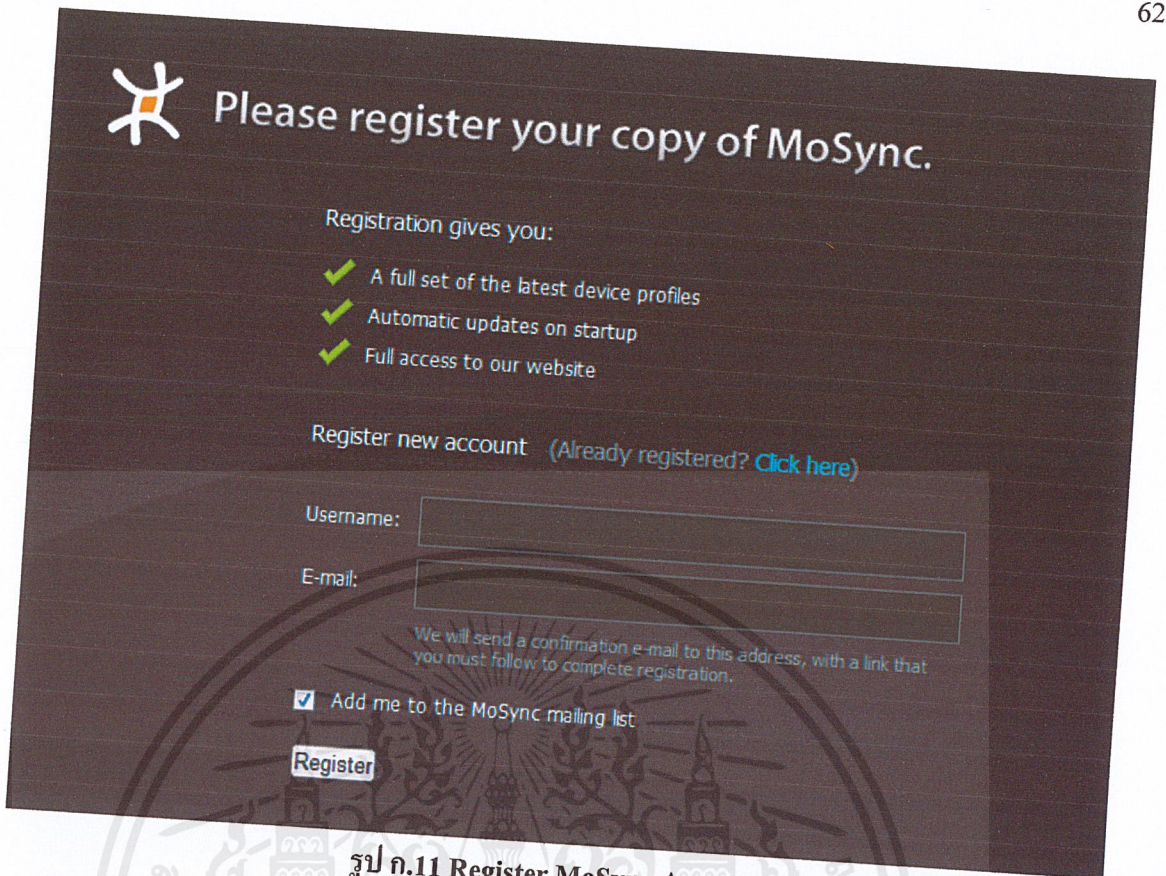


รูป ก.9 ทำการเปิดแอปพลิเคชันโมซิงค์

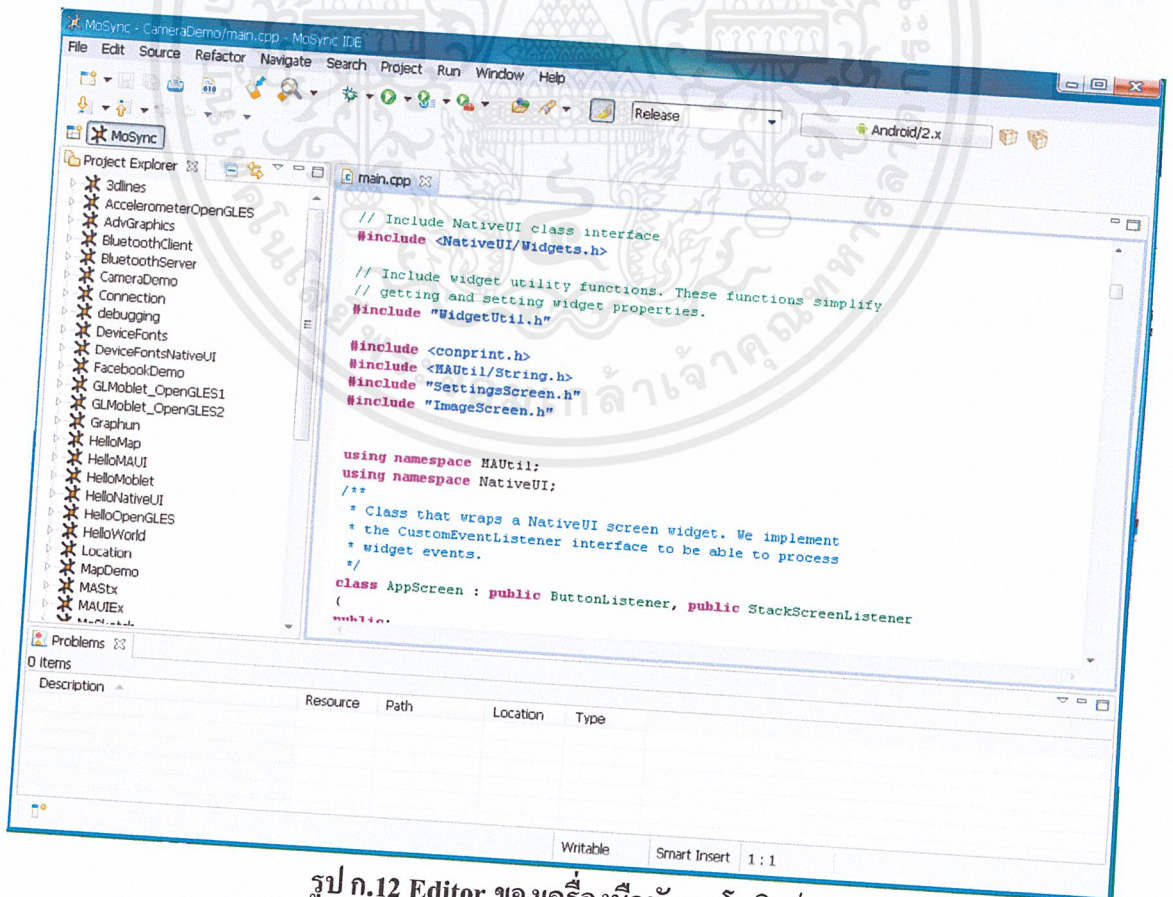


รูป ก.10 Select a workspace

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูป ก.11 Register MoSync Account



รูป ก.12 Editor ของเครื่องมือพัฒนาโมซิงค์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## ภาคผนวก ข

# ตัวอย่างรหัสต้นฉบับของแอปพลิเคชัน

ในภาคผนวก ข นี้จะแสดงเฉพาะบางส่วนของรหัสต้นฉบับแอปพลิเคชันที่สำคัญ โดยจะประกอบไปด้วย ส่วนการหาตำแหน่งปัจจุบันของผู้ใช้ ส่วนการเรียกกล้อง และการทดสอบเซ็นเซอร์ทางด้านฮาร์ดแวร์ เช่น เซ็นเซอร์จีพีเอส และ ไจโรสโคป เป็นต้น

### โปรแกรม ข.1 คลาส LocationMoblet.cpp

```
#include <conprint.h>
#include <maassert.h>
using namespace MAUtil;
class LocationMoblet : public Moblet {
private:
    int mLastTime;
    bool active;
public:
    LocationMoblet() {
#ifdef MA_PROF_SUPPORT_STYLUS
        printf("Instructions:\n-Press Fire/LSK to
start/stop.\n-Tap the screen to start/stop.\n-Press
0/RSK to exit.\n");
#else
        // MA_PROF_SUPPORT_STYLUS
        printf("Instructions:\n-Press Fire/LSK to
start/stop.\n-Press 0/RSK to exit.\n");
#endif
        // MA_PROF_SUPPORT_STYLUS
        start();
    }
    void start() {
        int res = maLocationStart();
        printf("Start: %i\n", res);
        active = res >= 0;
        mLastTime = maGetMilliSecondCount();
    }

    void keyPressEvent(int keyCode, int nativeCode)
    {
        if(keyCode == MAK_0 || keyCode ==
MAK_SOFTRIGHT || keyCode == MAK_BACK)
            maExit(0);
        if(keyCode == MAK_FIRE || keyCode ==
MAK_SOFTLEFT) {
            if(active) {
                int res = maLocationStop();
                printf("Stop: %i\n", res);
                active = false;
            }
        }
    }
};
```

## โปรแกรม ข.1 คลาส LocationMoblet.cpp (ต่อ)

```

#ifdef MA_PROF_SUPPORT_STYLUS
void pointerPressEvent(MAPoint2d /*point*/) {
    if(active) {
        int res = maLocationStop();
        printf("Stop: %i\n", res);
        active = false;
    } else {
        start();
    }
}
#endif // MA_PROF_SUPPORT_STYLUS
void customEvent(const MAEvent& event) {
    if(event.type == EVENT_TYPE_LOCATION) {
        MALocation& loc =
*(MALocation*)event.data;

        if(loc.lon < -180.0 || loc.lon > 180.0
|| loc.lat < -90.0 || loc.lat > 90.0) {
            printf("invalid lat or lon\n");
        } else {
            printf("%i %.8g %.8g %.4g %.4g\n",
loc.state, loc.lat, loc.lon, loc.horzAcc, loc.vertAcc);

            printf("%i ms\n",
maGetMilliSecondCount() - mLastTime);
            mLastTime = maGetMilliSecondCount();
        } else if(event.type ==
EVENT_TYPE_LOCATION_PROVIDER) {
            const char *strings[] = {
                "AVAILABLE",
                "TEMPORARILY_UNAVAILABLE",
                "OUT_OF_SERVICE"
            };

            printf("gps provider: %s\n",
strings[event.state-1]);
        } else {
            printf("custom event %i\n", event.type);
        }
    }
};

extern "C" int MAMain() {
    InitConsole();
    gConsoleLogging = 1;
    Moblet::run(new LocationMoblet());
    return 0;
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp

```

// Include MoSync syscalls.
#include <maapi.h>
#include <mastdlib.h>

// Include header file for Moblets.
#include <MAUtil/Moblet.h>

// Include NativeUI class interface
#include <NativeUI/Widgets.h>

// Include widget utility functions. These functions
simplify
// getting and setting widget properties.
#include "WidgetUtil.h"

#include <MAUtil/PlaceholderPool.h>
#include <conprint.h>
#include <MAUtil/String.h>
#include "SettingsScreen.h"
#include "ImageScreen.h"

using namespace MAUtil;
using namespace NativeUI;
/**
 * Class that wraps a NativeUI screen widget. We
implement
 * the CustomEventListener interface to be able to
process
 * widget events.
 */
class AppScreen : public ButtonListener, public
StackScreenListener
{
public:
/**
 * In the constructor, we create the user
interface.
 */
AppScreen()
{
    mLastEnc = 0;

    mCurrentZoomIndex = 0;
    createUI();
}
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้วยการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

virtual ~AppScreen()
{
    delete mScreen;
}

/**
 * Here we create the user interface widgets.
 */
void createUI()
{
    // Make the AppScreen listen for events
    coming from widgets.

    //MAUtil::Environment::getEnvironment().addCustomE
    ventListener(this);
    char buffer[256];
    maCameraGetProperty(MA_CAMERA_MAX_ZOOM,
buffer, 256);
    maxZoom = atoi(buffer);
    mStackScreen = new StackScreen();
    mStackScreen->addStackScreenListener(this);
    createSettingsScreen();
    createMainScreen();
    createImageScreen();
    setupCameraProperties();
}

void createSettingsScreen()
{
    mSettingsScreen = new SettingsScreen();
    mSettingsScreen->numCameras =
maCameraNumber();
    char buffer[256];

    maCameraGetProperty(MA_CAMERA_FLASH_SUPPORTED,
buffer, 256);
    if(strcmp(buffer, "true") == 0)
    {
        mSettingsScreen->flashSupported = true;
    }
    else
    {
        mSettingsScreen->flashSupported = false;
    }
    mSettingsScreen->initialize(mStackScreen);
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

void createImageScreen()
{
    mImageScreen = new ImageScreen();
    mImageScreen->initialize(mStackScreen);
}

void createMainScreen()
{
    // Create a Native UI screen. As the screen
    // variable (also called instance variable)
    // prefixed the variable name with "m".
    mScreen = new Screen();

    mScreen->setTitle("Camera Demo");

    // Create the screen's main layout widget.
    mMainLayoutWidget = new VerticalLayout();

    // Make the layout fill the entire screen.
    mMainLayoutWidget->fillSpaceHorizontally();
    mMainLayoutWidget->fillSpaceVertically();

    // Add the layout as the root of the screen's
    // widget tree.
    mScreen->setMainWidget(mMainLayoutWidget);

    //A wrapper that creates the preview widget
    //that holds the
    //live view from the camera
    createCameraWidget();

    //Camera Control buttons are created here
    createCameraControlButtons();
}

/**
 * A Wrapper function for creating the camera
 * control buttons
 * and the layout that holds them
 */
void createCameraControlButtons()
{
    mZoomInButton = new Button();
    mZoomInButton->setText("Zoom +");
}

```

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

mZoomInButton->fillSpaceHorizontally();
mZoomInButton->setHeight(60);
mZoomInButton->addButtonListener(this);

mShowLastImageButton = new Button();
mShowLastImageButton->setText("Image");
mShowLastImageButton-
>fillSpaceHorizontally();
mShowLastImageButton->setHeight(60);
mShowLastImageButton-
>addButtonListener(this);

mSettingsButton = new Button();
mSettingsButton->setText("Settings");
mSettingsButton->fillSpaceHorizontally();
mSettingsButton->setHeight(60);
mSettingsButton->addButtonListener(this);

mZoomOutButton = new Button();
mZoomOutButton->setText("Zoom -");
mZoomOutButton->fillSpaceHorizontally();
mZoomOutButton->setHeight(60);
mZoomOutButton->addButtonListener(this);

mSecondLayoutWidget = new HorizontalLayout();
mSecondLayoutWidget->fillSpaceHorizontally();
mSecondLayoutWidget->setHeight(60);

//Adding buttons to the horizontal Layout
mSecondLayoutWidget->addChild(mZoomInButton);
mSecondLayoutWidget-
>addChild(mShowLastImageButton);
mSecondLayoutWidget-
>addChild(mSettingsButton);
mSecondLayoutWidget-
>addChild(mZoomOutButton);

// Then we add the layout to its parent
mMainLayoutWidget-
>addChild(mSecondLayoutWidget);

//We create the capture button as a larger
button
//so it is easier to be touched
mCaptureButton = new Button();

```

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

mCaptureButton->setText("Take snapshot");
mCaptureButton->fillSpaceHorizontally();
mCaptureButton->wrapContentVertically();
mCaptureButton->addButtonListener(this);

//Add the capture button to the main layout
so
//it will be larger than others.
mMainLayoutWidget->addChild(mCaptureButton);
}

/**
 * A Wrapper function that creates the camera
widget
 * and binds it to the default camera, The binding
 * can be changed through the settings screen
 */
void createCameraWidget()
{
    mCameraPreview = new CameraPreview();
    mCameraPreview->fillSpaceHorizontally();
    mCameraPreview->fillSpaceVertically();
    //bind the widget to the default camera
    mCameraPreview->bindToCurrentCamera();
    mMainLayoutWidget->addChild(mCameraPreview);
}

/**
 * Method that makes the screen visible.
 */
void show()
{
    // Display the NativeUI screen.
    // Note: This would hide any previously
visible screen.
    mStackScreen->push(mScreen);
    mStackScreen->show();
    maCameraStart();
}

void setupCameraProperties()
{
    setupCameraSize();
    maCameraSelect(mSettingsScreen-
>getCurrentCamera());

```

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

mCameraPreview->bindToCurrentCamera();
    maCameraSetProperty(
        MA_CAMERA_FLASH_MODE,
        mSettingsScreen->getFlashMode()
    );
    char buffer[256];
    maCameraGetProperty(MA_CAMERA_MAX_ZOOM,
buffer, 256);
    maxZoom = atoi(buffer);

    //Disable the zoom buttons if zoom is not
supported
    if(maxZoom == 0)
    {
        mZoomInButton->setEnabled(false);
        mZoomInButton->setFontColor(0x969696);
        mZoomOutButton->setEnabled(false);
        mZoomOutButton->setFontColor(0x969696);
    }
    else //Or enable show them if it's supported
    {
        mZoomInButton->setEnabled(true);
        mZoomInButton->setFontColor(0x000000);
        mZoomOutButton->setEnabled(true);
        mZoomOutButton->setFontColor(0x000000);
    }
}

void setupCameraSize()
{
    MA_CAMERA_FORMAT *cameraFormat =
new(MA_CAMERA_FORMAT);
    cameraFormat->height = 270;
    cameraFormat->width = 270;
    maCameraFormat(0, cameraFormat);
}

```

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

virtual void buttonClicked(Widget* button)
{
    if (mCaptureButton == button)
    {
        captureButtonClicked();
    }
    else if (mSettingsButton == button)
    {
        maCameraStop();
        mSettingsScreen->pushSettingsScreen();
    }
    else if (mShowLastImageButton == button)
    {
        showImageButtonClicked();
    }
    else if (mZoomInButton == button)
    {
        //Increase the zoom level if it is more
        //than the maximum supported zoom
        if (mCurrentZoomIndex < maxZoom)
        {
            mCurrentZoomIndex++;
        }
        char buffer[256];
        sprintf(buffer, "%i",
mCurrentZoomIndex);
        maCameraSetProperty(MA_CAMERA_ZOOM,
buffer);
    }
    else if (mZoomOutButton == button)
    {
        //Decrease the zoom index if it is more
than 0
        if (mCurrentZoomIndex > 0)
        {
            mCurrentZoomIndex--;
        }
        char buffer[256];
        sprintf(buffer, "%i",
mCurrentZoomIndex);
        maCameraSetProperty(MA_CAMERA_ZOOM,
buffer);
    }
}

```

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

virtual void stackScreenScreenPopped(
    StackScreen* stackScreen,
    Screen* fromScreen,
    Screen* toScreen)
    {
        if (toScreen == mScreen)
        {
            setupCameraProperties();
            maCameraStart();
        }
    }

    /**
     * This method is called when the Clear button is
    clicked.
    */
    void settingsButtonClicked()
    {
        mSettingsScreen->pushSettingsScreen();
    }

    /**
     * This method is called when the Submit button is
    clicked.
    */
    void captureButtonClicked()
    {
        if(mLastEnc != 0)
        {
            maDestroyObject(mLastEnc);
        }
        mLastEnc = maCreatePlaceholder();
        maCameraSnapshot(0, mLastEnc);
        setupCameraProperties();
        maCameraStart();
    }

    void showImageButtonClicked()
    {
        if(mLastEnc == 0)
        {
            //do nothing when there is no image
            return;
        }
        maCameraStop();
        mImageScreen->setImageDataHandle(mLastEnc);
        mImageScreen->pushImageScreen();
    }

```

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

private:
    SettingsScreen *mSettingsScreen;

    /* The Image screen class that
     * creates and handles the Image view*/
    ImageScreen *mImageScreen;

    /* Stack Screen used to handle screen changes*/
    StackScreen *mStackScreen;

    /* place holder used for keeping the last image*/
    MAHandle mLastEnc;

    /** The screen widget. */
    Screen *mScreen;

    /** The main layout that holds the other widgets.
 */
    *// VerticalLayout *mMainLayoutWidget;

    /** The main layout that holds the other widgets.
 */
    *// HorizontalLayout *mSecondLayoutWidget;

    /** Text editor box for user input. */
    CameraPreview *mCameraPreview;

    /** The Settings button. */
    Button *mSettingsButton;

    /** The Show Image button. */
    Button *mShowLastImageButton;

    /** The Capture button. */
    Button *mCaptureButton;

    /** The Zoom In button. */
    Button *mZoomInButton;

    /** The Zoom Out button. */
    Button *mZoomOutButton;

    /* index of the current zoom level*/
    int mCurrentZoomIndex;

    /* maximum zoom supported by the camera*/
    int maxZoom;
};

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

## โปรแกรม ข.2 คลาส CameraController.cpp (ต่อ)

```

class CameraDemoMoblet : public MAUtil::Moblet
{
public:
    /**
     * The user interface is created in the
     constructor method.
     */
    CameraDemoMoblet()
    {
        // Create the main (and only) screen used in
        the application.
        mAppScreen = new AppScreen();

        // Display the screen.
        mAppScreen->show();
    }

    /**
     * The destructor deletes the screen object.
     */
    virtual ~CameraDemoMoblet()
    {
        delete mAppScreen;
    }

    /**
     * This method is called when a key is pressed.
     The method
     * is inherited from the Moblet class, and is
     overridden here.
     */
    void keyPressEvent(int keyCode, int nativeCode)
    {
        // Close the application if the back key is
        pressed.
        if (MAK_BACK == keyCode)
        {
            // Call close to exit the application.
            close();
        }
    }

private:
    /**
     * The screen of our application.
     */
    AppScreen* mAppScreen;
};

```

โปรแกรม ข.3 คลาส SensorTest.cpp ตัวอย่างการทดสอบเซ็นเซอร์ดิจิตอลและไจโรสโคป

```

#include <MAUtil/Moblet.h>
#include <conprint.h>
#include "consts.h"
// The list with sensor error codes.
int gSensorError[SENSOR_TYPES + 1];
// Values returned by sensors.
float gSensorValue[SENSOR_TYPES + 1][SENSOR_VALUES];
// Names of the available sensors.
const char *gSensorName[SENSOR_TYPES + 1] =
{
    TXT_NONE,
    TXT_SENSOR_ACCELEROMETER,
    TXT_SENSOR_MAG_FIELD,
    TXT_SENSOR_ORIENTATION,
    TXT_SENSOR_GYROSCOPE,
    TXT_SENSOR_PROXIMITY
};
// Screen dimensions.
int gScreenWidth;
int gScreenHeight;
/**
 * Get the screen size into the instance variables
 * mScreenWidth and mScreenHeight.
 */
static void updateScreenDimensions()
{
    /// Get screen dimensions.
    MAExtent size = maGetScrSize();

    /// Extract the screen width
    gScreenWidth = EXTENT_X(size);

    /// Extract the screen height
    gScreenHeight = EXTENT_Y(size);
}
static const char* getErrorText(int errorCode)
{
    switch (errorCode)
    {
        case SENSOR_ERROR_NOT_AVAILABLE:
            return TXT_NOT_AVAILABLE;
        case SENSOR_ERROR_INTERVAL_NOT_SET:
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรม ข.3 คลาส SensorTest.cpp ตัวอย่างการทดสอบเข็มทิศดิจิทัลและไจโรสโคป (ต่อ)

```

return TXT_INTERVAL;
    case SENSOR_ERROR_ALREADY_ENABLED:
        return TXT_ENABLED;
    default:
        return TXT_AVAILABLE;
}
}

/*
 * @brief Get the orientation text using the sensor
orientation code.
 */
static const char* getOrientationText(int orientation)
{
    switch (orientation)
    {
        case UIDeviceOrientationUnknown:
            return TXT_UNKNOWN;
        case UIDeviceOrientationPortrait:
            return TXT_PORTRAIT;
        case UIDeviceOrientationPortraitUpsideDown:
            return TXT_UPSIDE_DOWN;
        case UIDeviceOrientationLandscapeLeft:
            return TXT_LANDSCAPE_LEFT;
        case UIDeviceOrientationLandscapeRight:
            return TXT_LANDSCAPE_RIGHT;
        case UIDeviceOrientationFaceUp:
            return TXT_FACE_UP;
        case UIDeviceOrientationFaceDown:
            return TXT_FACE_DOWN;
        default:
            maPanic(1, "getOrientationText");
    }
}

/*
 * @brief Register to all sensors and get the error
codes
 */
void registerSensors()
{
    for (int type=1; type<=SENSOR_TYPES; type++)
    {
        gSensorError[type] = maSensorStart(type,
SENSOR_RATE_NORMAL);
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรม ข.3 คลาส SensorTest.cpp ตัวอย่างการทดสอบเข็มทิศดิจิทัลและไจโรสโคป (ต่อ)

```

void unregisterSensors()
{
    for (int type=1; type<=SENSOR_TYPES; type++)
    {
        maSensorStop(type);
    }
}

/*
 * @brief Draw the sensor values.
 * @param index Current sensor index.
 * @param x Coordinate x where to draw the values.
 * @param y Coordinate y where to draw the values.
 */
void drawSensorValue(int index, int x, int y)
{
    float* values = gSensorValue[index];
    char buffer[BUFFER_SIZE];
    switch (index)
    {
        case SENSOR_TYPE_ACCELEROMETER:
        case SENSOR_TYPE_MAGNETIC_FIELD:
        case SENSOR_TYPE_GYROSCOPE:
            sprintf(buffer, "Values: X:%0.4f;
Y:%0.4f; Z:%0.4f",
values[0], values[1],
values[2]);
            break;
        case SENSOR_TYPE_ORIENTATION:
            sprintf(buffer, "Value: %s",
getOrientationText((int)values[0]));
            break;
        case SENSOR_TYPE_PROXIMITY:
            if (values[0] ==
SENSOR_PROXIMITY_VALUE_FAR)
                sprintf(buffer, "Value: FAR");
            else
                sprintf(buffer, "Value: NEAR");
            break;
    }
    maDrawText(x, y, buffer);
}

void drawSensorStatus(int index, int x, int y)
{
    char buffer[BUFFER_SIZE];
    sprintf(buffer, "%s: %s",
gSensorName[index],

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้วยการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรม ข.3 คลาส SensorTest.cpp ตัวอย่างการทดสอบเข็มทิศดิจิทัลและไจโรสโคป (ต่อ)

```

        maDrawText(x, y, buffer);
    }
    void drawSensorOutput()
    {
        //clean the screen
        maSetColor(BG_COLOR);
        maFillRect(0, 0, gScreenWidth, gScreenHeight);

        //set output text color
        maSetColor(TEXT_COLOR);

        int posY = 0;
        for (int i=1; i<=SENSOR_TYPES; i++)
        {
            drawSensorStatus(i, 0, posY);
            posY += OFFSET_Y;

            // skip is sensor couldn't register
            if (gSensorError[i] != 0)
                continue;

            drawSensorValue(i, OFFSET_X, posY);
            posY += OFFSET_Y;
        }
    }
    void setFont()
    {
        MAHandle defaultFont =
        maFontLoadDefault(FONT_TYPE_SANS_SERIF, 0, TEXT_SIZE);
        //Check if it's implemented on the current
        platform.
        if (0 > defaultFont)
        {
            maPanic(0, "Device fonts is only available on
            Android and iOS.");
        }
        maFontSetCurrent(defaultFont);
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรม ข.3 คลาส SensorTest.cpp ตัวอย่างการทดสอบเซ็นเซอร์ชนิดจีโอสโคปและไจโรสโคป (ต่อ)

```

void unregisterSensors ()
{
    for (int type=1; type<=SENSOR_TYPES; type++)
    {
        maSensorStop(type);
    }
}

/*
 * @brief Draw the sensor values.
 * @param index Current sensor index.
 * @param x Coordinate x where to draw the values.
 * @param y Coordinate y where to draw the values.
 */
void drawSensorValue(int index, int x, int y)
{
    float* values = gSensorValue[index];
    char buffer[BUFFER_SIZE];
    switch (index)
    {
        case SENSOR_TYPE_ACCELEROMETER:
        case SENSOR_TYPE_MAGNETIC_FIELD:
        case SENSOR_TYPE_GYROSCOPE:
            sprintf(buffer, "Values: X:%0.4f;
            Y:%0.4f; Z:%0.4f",
            values[0], values[1],
            values[2]);
            break;
        case SENSOR_TYPE_ORIENTATION:
            sprintf(buffer, "Value: %s",
            getOrientationText((int)values[0]));
            break;
        case SENSOR_TYPE_PROXIMITY:
            if (values[0] ==
            SENSOR_PROXIMITY_VALUE_FAR)
                sprintf(buffer, "Value: FAR");
            else
                sprintf(buffer, "Value: NEAR");
            break;
    }
    maDrawText(x, y, buffer);
}

void drawSensorStatus(int index, int x, int y)
{
    char buffer[BUFFER_SIZE];
    sprintf(buffer, "%s: %s",
    gSensorName[index],

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้วยการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โปรแกรม ข.3 คลาส SensorTest.cpp ตัวอย่างการทดสอบเซ็นเซอร์ชนิดจอตอลและไจโรสโคป (ต่อ)

```

void drawSensorOutput ()
{
    //clean the screen
    maSetColor(BG_COLOR);
    maFillRect(0, 0, gScreenWidth, gScreenHeight);

    //set output text color
    maSetColor(TEXT_COLOR);

    int posY = 0;
    for (int i=1; i<=SENSOR_TYPES; i++)
    {
        drawSensorStatus(i, 0, posY);
        posY += OFFSET_Y;

        // skip is sensor couldn't register
        if (gSensorError[i] != 0)
            continue;

        drawSensorValue(i, OFFSET_X, posY);
        posY += OFFSET_Y;
    }
}

void setFont()
{
    MAHandle defaultFont =
    maFontLoadDefault(FONT_TYPE_SANS_SERIF, 0, TEXT_SIZE);
    //Check if it's implemented on the current
    platform.
    if (0 > defaultFont)
    {
        maPanic(0, "Device fonts is only available on
        Android and iOS.");
    }
    maFontSetCurrent(defaultFont);
}

while (run)
{
    MAEvent event;
    while(maGetEvent(&event))
    {
        if(event.type == EVENT_TYPE_SENSOR)
        {
            memcpy(gSensorValue[event.sensor.type],
                event.sensor.values,
                SENSOR_VALUES * sizeof(float));
        }
    }
}

```

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ทางการค้า  
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้