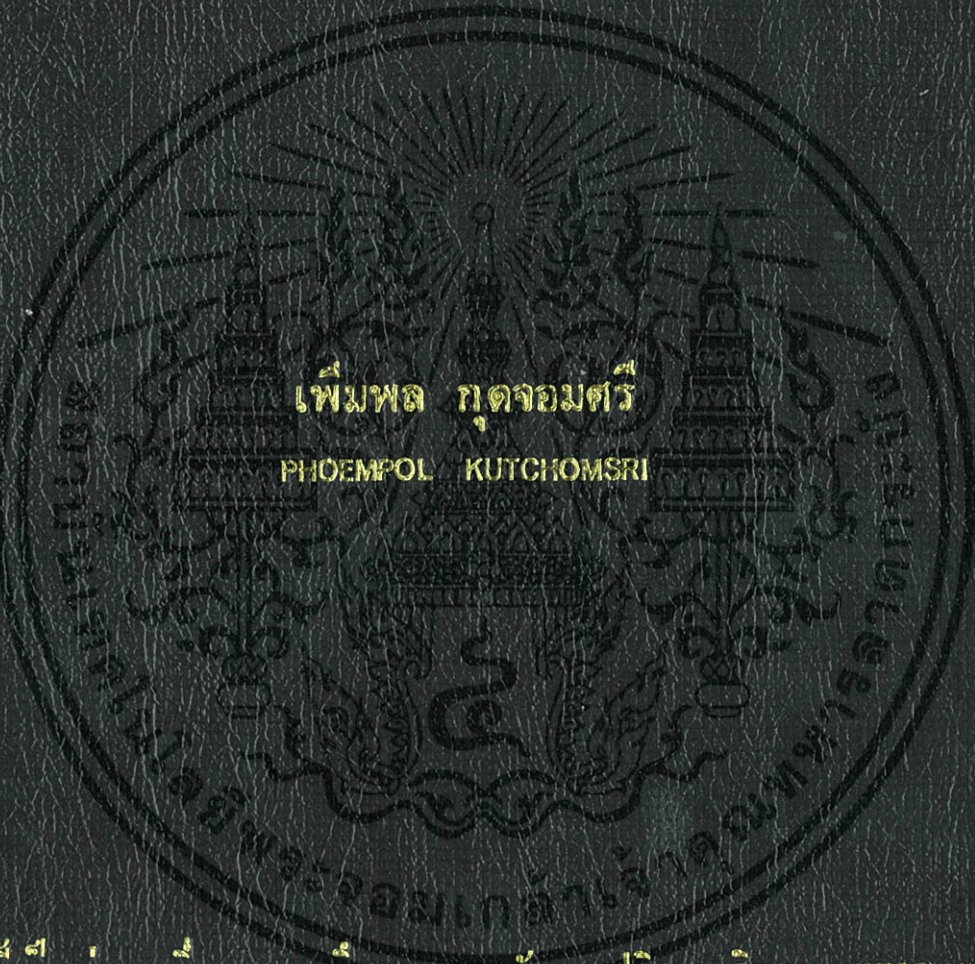


การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทาง
การเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

PRINTED THAI CHARACTER RECOGNITION BY USING
SKELETON DIRECTION FOLLOWING



เฟ่มพล กุดจอมศรี
PHOEMPOL KUTCHOMSRI

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

บัณฑิตวิทยาลัย

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ. 2545

ISBN 974-324-059-4

การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทาง
การเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

PRINTED THAI CHARACTER RECOGNITION BY USING
SKELETON DIRECTION FOLLOWING



เพิ่มพล กุดจอมศรี

PHOEMPOL KUTCHOMSRI

เลขหมู่.....
เลขทะเบียน... 44100
วัน, เดือน, ปี 2 8 ค.ค. 2545

b.....
i.....

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

บัณฑิตวิทยาลัย

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ.2545

ISBN 974-324-059-4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

**PRINTED THAI CHARACTER RECOGNITION BY USING
SKELETON DIRECTION FOLLOWING**



**A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT
OF THE REQUIREMENT FOR THE DEGREE OF
MASTER OF ENGINEERING IN ELECTRICAL ENGINEERING
SCHOOL OF GRADUATE STUDIES
KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG**

2002

ISBN 974-324-059-4

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



COPYRIGHT 2002

SCHOOL OF GRADUTE STUDIES

KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG

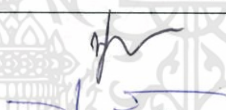
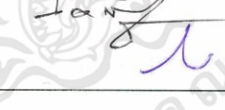


เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บัณฑิตวิทยาลัย
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ใบรับรองวิทยานิพนธ์

หัวข้อวิทยานิพนธ์ การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น
โครงร่าง

PRINTED THAI CHARACTER RECOGNITION BY USING SKELETON
DIRECTION FOLLOWING

ชื่อนักศึกษา พ.อ.ต.เพิ่มพล กุดจอมศรี
รหัสประจำตัว 41061026
ปริญญา วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชา วิศวกรรมไฟฟ้า
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์ ผศ.ทรงชัย วีระทวีมาศ

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์	ลายมือชื่อ
รศ.ดร.พุศศักดิ์ ชิวสุวิทย์	
รศ.เกษตร์ ศิริสันติสัมฤทธิ์	
ผศ.สักริยา จิตวงศ์	
รศ.ดร.กิตติ ไพฑูรย์วัฒนกิจ	
ผศ.ทรงชัย วีระทวีมาศ	

วัน / เดือน / ปี ที่สอบ 20 กันยายน 2545 เวลา 10.30 น. เป็นต้นไป

สถานที่สอบ ณ อาคาร 12 ชั้น ชั้น 4 (ห้อง E12-404)

บัณฑิตวิทยาลัยรับรองแล้ว

(รศ.ดร.บุญวัฒน์ อัครชู)
คณบดีบัณฑิตวิทยาลัย

วันที่.....๗.....เดือน.....๓๑๐๒๗.....พ.ศ. ๒๕๔๕.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หัวข้อวิทยานิพนธ์ การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่
ของเส้นโครงร่าง
ชื่อนักศึกษา นายเพิ่มพล กุศลอมศรี
รหัสประจำตัว 41061026
ปริญญา วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชา วิศวกรรมไฟฟ้า
พ.ศ. 2545
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์ ผศ.ทรงชัย วีระทวีมาศ

บทคัดย่อ

เรายังจะพบเห็นตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยในรูปแบบและขนาดต่าง ๆ ในสิ่งพิมพ์ หรือเอกสารต่าง ๆ ทั่วไป ในการที่จะเก็บ คัดลอก ข้อความหรือบทความตัวอักษรภาษาไทยเหล่านั้น โดยอาศัยคอมพิวเตอร์มาเก็บข้อมูลโดยอัตโนมัติ การรู้จำรูปแบบตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยจึงจำเป็นต้องมีความสามารถในการวิเคราะห์ตัวอักษรในรูปแบบและขนาดต่าง ๆ กันได้

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้จึงนำเสนอวิธีการรู้จำรูปแบบภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยอีกวิธีการหนึ่ง โดยใช้ในการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร โดยภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยบนหน้ากระดาษเอกสารจะถูกตรวจกวาดภาพด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพ ในรูปแบบแฟ้มข้อมูลภาพ PCX สองระดับ ผ่านเข้าสู่ขั้นตอนของการจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษร หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรและกำจัดส่วนเกิน แยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร และใช้จำนวนบล็อกของเส้นโครงร่างภาพในการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ แล้วติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรในการจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด พร้อมกับนำค่าเหล่านั้นมากำหนดรหัสแทนภาพตัวอักษร เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบที่เก็บไว้ในฐานข้อมูล เพื่อใช้วิเคราะห์ว่าเป็นภาพตัวอักษรตัวใด

จากการทดลองกับภาพตัวอักษรขนาด 14, 16 และ 18 พอยท์ ทั้งหมด 3 ฟอนต์ ได้แก่ Angsana UPC, BrowalliaUPC และ CordiaUPC ที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตและเครื่องพิมพ์เลเซอร์อย่างละ 1 ชุด ๆ ละ 11,520 ตัว รวม 23,040 ตัว ทดสอบการรู้จำกับโปรแกรมที่เขียนขึ้นด้วยเทอร์โบซีเวอร์รุ่น 3.00 บนเครื่องคอมพิวเตอร์ซีพียู Pentium ความเร็ว 100 MHz. สามารถวิเคราะห์ได้ถูกต้องเฉลี่ยร้อยละ 92.65 วิเคราะห์ไม่ได้ร้อยละ 1.3 และวิเคราะห์ผิดพลาดร้อยละ 6.05 ที่ความเร็วในการวิเคราะห์ 0.24 วินาที/ตัว

Thesis Title	Printed Thai Character Recognition by Using Skeleton Direction Following
Student	Phoempol Kutchomsri
Student ID.	41061026
Degree	Master of Engineering
Programme	Electrical Engineering
Year	2002
Thesis Advisor	Asst.Prof. Songchai Weerathaweemas

ABSTRACT

In general printed matter or document, usually we see printed Thai characters in multi-font and some size. In order to store or copies these printed Thai character document or article based on computer for storing data automatically, thus, capability of analyzing characters in multi-fonts and sizes is necessary for the recognition of printed Thai character.

The study submitted to this thesis proposes one method of the system pattern recognition of printed Thai characters by using skeleton direction following of character. A printed Thai character document is scanned by scanner to form the PCX-format binary picture file. The scanned file is then sent to preprocessing procedure such as thinning, eliminating of redundant. The number of skeletons of picture is block decomposed. The quantity of the block and direction following of skeleton are used in rough sub-classification and in fine classification, respectively. Each of the classified character is taken for assigning a code. Each code of character obtained will be compared with the standard code to recognize the character.

The system has been tested with 3 fonts (AngsanaUPC, BrowalliaUPC and CordiaUPC) and 3 sizes (14, 16 and 18 point) taken from inkjet and laser printer by which total character of each set of 11,520 is 23,040. Experimental of pattern recognition by programming written by TURBO C++ Version 3.00 on Pentium at 100 Mhz show analyzing of that accurate rate is 92.65%, reject 1.3% and error 6.05% with an average time taken of 0.24 second per character.

กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จลุล่วงลงได้ด้วยดี เพราะได้รับคำแนะนำเป็นอย่างดีจาก ผศ.ทรงชัย วีระวิมาศ ซึ่งเป็นอาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์ ที่ได้ให้ความกรุณาเวลาเพื่อให้คำปรึกษาแนวทางแก้ปัญหาต่าง ๆ ผู้วิจัยขอกราบขอบพระคุณเป็นอย่างยิ่ง

ขอกราบขอบพระคุณ คุณพ่อพันธ์ – แม่ทรัพย์ กุดจอมศรี คุณพ่อสน – แม่ชลพักต์ โพรธิ์ และ นาวาอากาศตรีอรุณชัย รอดภัย ที่ให้ความช่วยเหลือ อำนวยความสะดวก และให้กำลังใจเป็นอย่างดีเสมอมา

ขอขอบคุณ คุณลักษณะขมา คุณนิคม คุณวัฒน์ศักดิ์ คุณงามพันธ์ คุณพงษ์ศักดิ์ คุณสมบุรณ์ เรือโททัศนอม นางสาวและเพื่อน ๆ สถานีวิทยุทหารอากาศ 021 บุรีรัมย์ทุกคน ที่คอยให้ความช่วยเหลือเป็นอย่างดี ในการทำวิทยานิพนธ์ฉบับนี้

คุณค่าและประโยชน์อันพึงมีจากวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ ผู้วิจัยขอบแต่ผู้มีพระคุณทุกท่าน

เพิ่มพล กุดจอมศรี

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย.....	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....	II
กิตติกรรมประกาศ.....	III
สารบัญ.....	IV
สารบัญตาราง.....	VI
สารบัญรูป.....	VII
บทที่ 1 บทนำ.....	1
1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา.....	1
1.2 วัตถุประสงค์ของงานวิจัย.....	1
1.3 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	2
1.4 ทฤษฎีและแนวความคิดที่ใช้ในงานวิจัย.....	2
1.5 ขอบเขตของงานวิจัย.....	4
1.6 เนื้อหาของงานวิจัย.....	4
บทที่ 2 การจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรเพื่อการรู้จำ.....	5
2.1 การจัดเก็บข้อมูลภาพตัวอักษร.....	5
2.2 การกำจัดสัญญาณรบกวน.....	6
2.3 การแยกตัวอักษรออกจากภาพประโยค.....	8
2.4 การปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ.....	14
2.5 การหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....	15
2.6 การกำจัดส่วนเกิน.....	20
บทที่ 3 การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง.....	23
3.1 นิยาม.....	23
3.2 การแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....	25
3.3 รหัสทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....	27
3.4 จุดเริ่มต้นการติดตามทิศทาง.....	28
3.5 การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....	29

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ(ต่อ)

	หน้า
บทที่ 4 การวิเคราะห์ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....	40
4.1 การแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ.....	40
4.2 การจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด.....	40
4.3 การจำแนกตัวอักษรที่คล้ายกัน.....	42
4.4 แผนผังโครงร่างต้นไม้ของตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....	48
4.5 การจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูล.....	52
4.6 การเปรียบเทียบรหัสแทนภาพตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้กับรหัสตัวอักษรต้นแบบ.....	53
บทที่ 5 การทดลองและผลการทดลอง.....	58
5.1 หลักเกณฑ์การทดลอง.....	59
5.2 เครื่องมือที่ใช้ในการทดลอง.....	60
5.3 ขั้นตอนการทดลอง.....	60
5.4 ผลการทดลอง.....	60
บทที่ 6 สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ.....	76
6.1 สรุปผลการวิจัย.....	76
6.2 เปรียบเทียบกับผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	78
6.3 ปัญหาที่เกิดขึ้น.....	79
6.4 ข้อเสนอแนะและแนวทางการพัฒนา.....	79
เอกสารอ้างอิง.....	80
ภาคผนวก.....	82
ภาคผนวก ก. โครงสร้างเพิ่มข้อมูลภาพแบบ PCX.....	82
ภาคผนวก ข. โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....	86
ภาคผนวก ค. ผลงานวิจัยที่ได้รับการตีพิมพ์.....	95
ประวัติผู้เขียน.....	109

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
3.1 ขอบเขตมุมมองสาขาของรหัสทิศทาง.....	28
4.1 ตัวอย่างการแบ่งกลุ่มตัวอักษรอย่างหยาบตามจำนวนบล็อกของเส้น โครงร่างภาพ.....	40
4.2 ตัวอย่างทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษรฟอนต์ CrodiaUPC.....	40
4.3 กลุ่มตัวอักษรที่มีลักษณะคล้ายกัน.....	43
5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต.....	61
5.2 สรุปผลการรู้จำเมื่อทดสอบกับภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต.....	67
5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์.....	68
5.4 สรุปผลการรู้จำเมื่อทดสอบกับภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์.....	74
5.5 สรุปผลการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....	75
6.1 เปรียบเทียบงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	78

สารบัญรูป

รูปที่	หน้า
1.1	ผังงานการรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....3
1.2	โครงสร้างของระบบฮาร์ดแวร์การรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....3
2.1	ผังงานการจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยเพื่อการรู้จำ.....5
2.2	ลักษณะของเครื่องตรวจกวาดภาพแบบตั้งโต๊ะที่ใช้ในงานวิจัย.....6
2.3	ตัวอย่างภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ได้จากการตรวจกวาดภาพ.....6
2.4	(ก) หน้าต่างขนาด 3x3 จุดภาพ (ข) ผังงานการกำจัดสัญญาณรบกวน.....7
2.5	(ก) ภาพที่มีสัญญาณรบกวนแบบจุดอิสระและรบกวนใน (ข) ภาพที่ผ่านการกำจัดสัญญาณรบกวนแล้ว.....8
2.6	ลักษณะทิศทางการติดตามจุดภาพที่เป็นขอบภาพ.....8
2.7	แสดงตำแหน่งเริ่มต้นในการตรวจกวาดรอบหน้าต่างเมื่อเจอจุดภาพแรก.....9
2.8	แสดงตำแหน่งเริ่มต้นการตรวจสอบในการพิจารณาตำแหน่งขอบภาพถัดไป.....9
2.9	การตรวจกวาดภาพเพื่อหาพิกัดบนและพิกัดล่างแต่ละบรรทัด.....10
2.10	ช่องห่างระหว่างพิกัดบนกับระบบบน ว่างและช่องห่างระหว่างบรรทัด.....10
2.11	การตรวจกวาดภาพเพื่อหาจุดภาพตัวอักษรที่จะทำการแยก.....11
2.12	ภาพตัวอักษรที่ถูกติดตามขอบภาพและถูกแยกออกไป.....11
2.13	ผังงานการตรวจกวาดภาพและติดตามขอบภาพเพื่อแยกตัวอักษร.....12
2.14	ภาพตัวอักษร “ญ” และ “ฐ” เมื่อทำการแยกออกมา.....13
2.15	ส่วนภาพตัวอักษร “ญ” และ “ฐ” ที่ถูกเลือกไปวิเคราะห์และลบทิ้ง.....13
2.16	ตัวอย่างข้อมูลภาพตัวอักษรที่ส่งไปปรับขอบภาพให้เรียบ.....13
2.17	หน้าต่างขนาด 3x3 จุดภาพที่แสดงลักษณะของขอบภาพที่ต้องลบจุดภาพของขอบภาพทิ้ง...14
2.18	หน้าต่างขนาด 3x3 จุดภาพที่แสดงลักษณะของขอบภาพตัวอักษรที่ต้องเติมจุดภาพ.....14
2.19	(ก) ภาพตัวอักษรก่อนการปรับขอบภาพ (ข) ภาพตัวอักษรหลังการปรับขอบภาพ.....15
2.20	ภาพตัวอักษรที่ผ่านการปรับขอบภาพให้เรียบแล้ว.....15
2.21	ลำดับการตรวจกวาดภาพเพื่อหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....16
2.22	ลักษณะของจุดภาพที่มีความหนา 1 จุดภาพในแต่ละแบบ16
2.23	ลักษณะของสัญญาณรบกวนที่ไม่จัดว่ามีความหนาของจุดภาพเพียง 1 จุด17
2.24	ลักษณะของจุดภาพตามนิพจน์ของสมการ N_c18
2.25	ตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”, “ถ” และ “ด”18

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่	หน้า
2.26	ผังงานการหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....19
2.27	ผังงานการกำจัดส่วนเกินจากเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....20
2.28	(ก) ภาพที่ได้จากการทำบาง (ข) หาค่าโทโปโลยีทุกจุด (ค) หาค่าแห่งจุดปลาย (ง) ติดตาม ขอบภาพ (จ) ลบจุดปลายและจุดต่อถ้าน้อยกว่า K.....21
2.29	ตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”, “ถ” และ “ต” ที่ผ่านการกำจัดส่วนเกินแล้ว.....22
3.1	ลักษณะของรีแนวนอน.....23
3.2	ตัวอย่างคิรีของรีแนวนอน.....24
3.3	ลักษณะของรีเริ่มต้นบล็อก.....24
3.4	ลักษณะของรีสิ้นสุดบล็อก.....25
3.5	ผังงานการแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....26
3.6	ตัวอย่างการตรวจกวาดภาพเพื่อแยกบล็อก (ก) เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร (ข) – (ช) ลำดับการ แยกบล็อกจากบล็อกแรกจนถึงบล็อกสุดท้าย และ (ซ) เมื่อการตรวจกวาดภาพถึงจุดภาพล่าง ขวาสุดแสดงว่าเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรได้ถูกแยกบล็อกจนหมด.....27
3.7	ตัวอย่างบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ผ”, “ถ” และ “บ”.....28
3.8	รหัสทิศทางหรือ D-code 8 ทิศทางของการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร.....28
3.9	จุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางที่บล็อก (ก) คิรี (1,0) และ (ข) คิรี (0,1).....29
3.10	จุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางที่บล็อกคิรี (0,2).....30
3.11	จุดเริ่มต้นการติดตามทิศทางในกรณีไม่มีจุดปลาย.....30
3.12	ลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “บ”.....31
3.13	ลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “น”.....32
3.14	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ช”.....33
3.15	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ค”.....34
3.16	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ฉ”.....35
3.17	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ณ”.....36
3.18	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”.....37
3.19	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ”.....38
3.20	ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ใ”.....39
4.1	ตัวอย่างการคำนวณทิศทางการหันของหัวตัวอักษรกรณี 1 (ก) หัวหันซ้าย (ข) หัวหันขวา...44

สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่	หน้า
4.2 ตัวอย่างการคำนวณทิศทางการหันของหัวตัวอักษรกรณีที่ 2 (ก) หัวหันซ้าย (ข) หัวหันขวา...45	
4.3 แสดงอัตราส่วนความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นกับบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร.....46	
4.4 รหัสทิศทางเคลื่อนที่แตกต่างก่อนการลรหัสของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร (ก) “ฎ” และ (ข) “ฏ”.....47	
4.5 การหาอัตราส่วนของตัวอักษรในการแยกภาพตัวอักษร “โ” กับ “ธ”.....48	
4.6 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย.....49	
4.7 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C1.....50	
4.8 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C2.....51	
4.9 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C3.....51	
4.10 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C4.....52	
4.11 (ก) ลักษณะการจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบ (ข) การจัดเรียงรหัสตัวอักษรในฐานข้อมูล.....52	
4.12 ขั้นตอนของการรู้จำภาพตัวอักษร “ถ”.....54	
4.13 ผลงานการเปรียบเทียบรหัสทิศทางภาพตัวอักษร “ถ”.....55	
4.14 ผลงานการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย โดยการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร.....56	
5.1 ตัวอย่างรูปแบบตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยแบบมีหัว.....58	
5.2 ตัวอย่างรูปแบบตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยแบบหัวตัดหรือไม่มีหัวกลม.....58	
6.1 (ก) ภาพตัวอักษรหมึกเลอะติดกัน (ข) ภาพตัวอักษรที่แสดงรอยหยักแตกต่างไม่ชัดเจน.....77	

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา

ในปัจจุบันเทคโนโลยีทางด้านสารสนเทศได้มีการพัฒนาเจริญขึ้นอย่างรวดเร็ว โดยเฉพาะคอมพิวเตอร์ได้เข้ามามีบทบาทอย่างมากในการทำงานเกือบทุกสาขา อาทิเช่น งานทางด้านการจัดการเกี่ยวกับเอกสารต่าง ๆ นั้น จะก่อให้เกิดความสะดวก ในการจัดเก็บและการค้นหาเอกสารเหล่านั้นเป็นอย่างมาก แต่ถ้าหากมีความต้องการที่จะ เก็บ คัดลอก ข้อความหรือบทความต่าง ๆ จากหนังสือหรือเพิ่มเอกสารไว้ เพื่อนำมาประยุกต์ ดัดแปลง แก้ไข เพื่อใช้ประโยชน์แล้ว สามารถที่จะกระทำได้โดยการป้อนข้อมูลเหล่านั้น ผ่านทางแป้นพิมพ์ของคอมพิวเตอร์ หรือโดยการเก็บภาพข้อความเหล่านั้น ในรูปแบบเพิ่มข้อมูลภาพที่ได้จากเครื่องตรวจกวาดภาพ (Scanner) ซึ่งการจัดเก็บข้อมูลภาพเหล่านั้น จะต้องใช้หน่วยความจำในการจัดเก็บจำนวนมาก และยังไม่สามารถที่จะนำเพิ่มข้อมูลภาพเหล่านั้นมาทำการปรับปรุง แก้ไข ในรูปแบบข้อความตัวอักษร (Text file) ได้ ส่วนการป้อนข้อมูลผ่านทางแป้นพิมพ์ (Keyboard) นั้น จะทำให้เสียเวลาในการปฏิบัติงานอันอาจมาจากความไม่ชำนาญของผู้ป้อนข้อมูล หรือจำนวนข้อมูลที่ต้องการป้อนนั้นมีจำนวนมาก จึงเป็นการเพิ่มงานหรือบุคลากรโดยไม่คุ้มค่า

จากปัญหาดังกล่าว เพื่อที่จะทำการลดเวลาในการป้อนข้อมูลผ่านทางแป้นพิมพ์ และลดจำนวนหน่วยความจำในการจัดเก็บลง รวมทั้งเพื่อให้สามารถที่จะนำมาทำการปรับปรุง แก้ไข เพื่อนำไปใช้ประโยชน์ได้ โดยอาศัยการทำงานร่วมกันระหว่างคอมพิวเตอร์และเครื่องตรวจกวาดภาพ ซึ่งในปัจจุบันนี้อุปกรณ์ทั้งสองมีประสิทธิภาพในการทำงานสูง สำหรับที่จะนำมาจัดเก็บและวิเคราะห์ภาพตัวอักษรในการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ทำให้ประหยัดเวลา ลดงานและบุคลากรลงได้

1.2 วัตถุประสงค์ของงานวิจัย

1.2.1 ศึกษาวิธีการที่เหมาะสมในการหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

1.2.2 ศึกษาวิธีการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยเพื่อใช้ในการวิเคราะห์และจำแนกตัวอักษรที่มีรูปแบบปกติ

1.2.3 จำแนกตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่มีลักษณะคล้ายกัน เช่น ตัวอักษร “ผ, ฝ, พ, ฟ” หรือ “ค, ฅ” หรือ “ถ, ฏ, ฑ” ได้

1.2.4 จัดเก็บตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้ ในรูปแบบของเพิ่มข้อความตัวอักษร พร้อมทั้งจัดเรียงในรูปแบบประโยคข้อความเดิมก่อนการวิเคราะห์การรู้จำ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

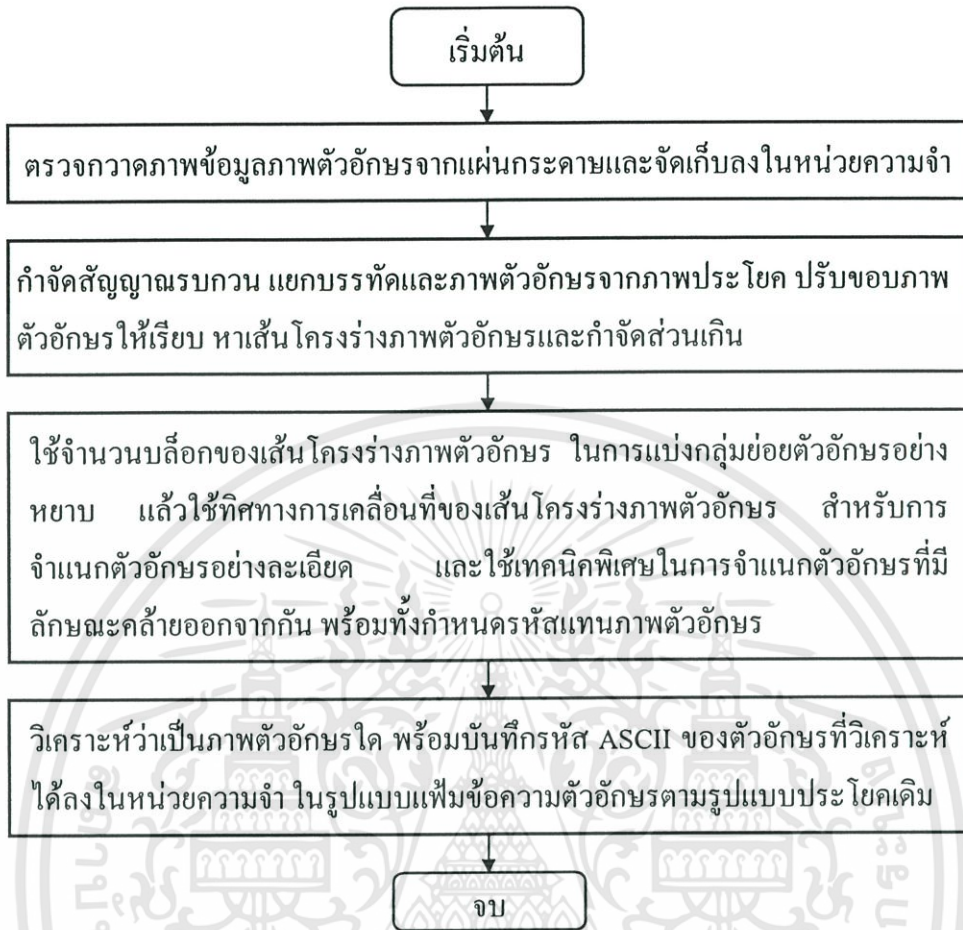
1.3 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

งานวิจัยทางการรู้จำตัวอักษรภาษาไทยนั้น ได้มีนักวิจัยหลายๆ ท่านที่ได้ทำการวิจัยเอาไว้ ทั้งการรู้จำตัวเขียนและตัวพิมพ์อักษรภาษาไทย ซึ่งแต่ละวิธีการก็มีข้อดีและข้อเสียต่างๆ กันไป อาทิ เช่น ผลงานวิจัยของ นายทวี เปรมรัตน์ชัย [1] งานวิจัยนี้เป็นการนำเสนอวิธีการรู้จำอักขระตัวพิมพ์ภาษาไทยด้วยวิธีโครงร่างนิเวศแบบแบคพรอบพาทะชั้น ซึ่งเป็นการใช้โครงข่ายประสาทเทียม (Neural network) 4 เลเยอร์ ซึ่งประกอบด้วย อินพุตเลเยอร์ ฮิดเดนเลเยอร์ ฮิดเดนเลเยอร์ และเอาต์พุตเลเยอร์ โดยกำหนดจำนวนโหนด 1,600, 230, 230 และ 87 ตามลำดับ ผลงานวิจัยของ นางสาว อัญชลี วานิชทวีวัฒน์ [2] เป็นการนำเสนอวิธีการจดจำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยโครงข่ายประสาทเทียมแบบจำลองเซลล์ทอร์แกนไนซิงแมปซึ่ ผลงานวิจัยของ นายอุกฤษณ์ มารัง [3] เป็นการนำเสนอวิธีการจดจำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยใช้เงินเนติก-นิเวศเน็ตเวิร์ค ซึ่งทั้ง 3 งานวิจัยนี้เป็นการวิเคราะห์ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยการใช้โครงข่ายประสาทเทียมเป็นหลัก สามารถทำการรู้จำได้ดีแต่ต้องใช้เวลาในการฝึกสอนนาน การประมวลผลมีความซับซ้อน ยุ่งยากและต้องการหน่วยความจำจำนวนมาก และ [1-2] ได้ทำการทดสอบตัวอักษรรูปแบบและขนาดเดียว จึงไม่สามารถอ้างอิงผลการทดสอบกับตัวอักษรหลายรูปแบบและหลายขนาดได้ ผลงานวิจัยของ นายสม-หมาย บัวเข้มแสง [4] เป็นการนำเสนอการจดจำตัวพิมพ์อักษรไทยจากตารางโดยการวิเคราะห์โครงสร้างจากขอบตัวอักษร เป็นการวิเคราะห์โดยการติดตามรอยของขอบภาพตัวอักษรในทิศทางแตกต่างกัน 8 ทิศทางด้วยรหัสลูกโซ่ (Chain code) และแบ่งกลุ่มตัวอักษรด้วยจำนวนและตำแหน่งส่วนหัวตัวอักษร ภาพที่ใช้ในการทดสอบต้องใช้ความละเอียดสูงในการตรวจกวาดภาพ ทำให้ภาพตัวอักษรมีขนาดใหญ่ ถ้าขอบภาพไม่เรียบพอจะทำให้ทิศทางของรหัสลูกโซ่มากเกินไป และต้องการหน่วยความจำในการจัดเก็บจำนวนมาก

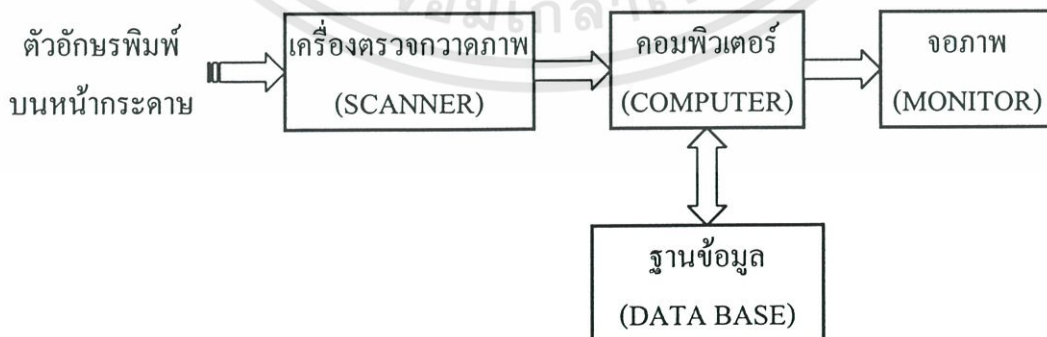
1.4 ทฤษฎีและแนวความคิดที่ใช้ในงานวิจัย

สำหรับในงานวิจัยนี้ เป็นการนำเอาทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย มาทำการจำแนกวิเคราะห์รูปแบบของตัวอักษร โดยข้อมูลภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ได้จากเครื่องตรวจกวาดภาพ จะถูกนำมากำจัดสัญญาณรบกวนที่เกิดขึ้น แยกบรรทัด แยกภาพตัวอักษรออกจากบรรทัดหรือภาพประโยค ปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรและกำจัดส่วนเกิน แล้วใช้จำนวนบิตของเส้นโครงร่างภาพ ในการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ และใช้ทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร ในการจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด เพื่อนำมากำหนดรหัสแทนภาพตัวอักษร สำหรับใช้เปรียบเทียบกับรหัสตัวอักษรต้นแบบ ในฐานข้อมูลที่ได้ผ่านการเรียนรู้มาแล้ว ในการวิเคราะห์ว่าเป็นภาพตัวอักษรภาษาไทยตัวใด แล้วจัดเก็บรหัส ASCII ของตัวอักษรนั้น ในรูปแบบของประโยคข้อความเดิม ดังผังงานในรูปที่ 1.1 และโครงสร้างของระบบทางด้านฮาร์ดแวร์แสดงได้ดังรูปที่ 1.2

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 1.1 ผังงานการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง



รูปที่ 1.2 โครงสร้างของระบบฮาร์ดแวร์การรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1.5 ขอบเขตของงานวิจัย

1.5.1 ใช้ตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่พิมพ์ด้วยวิธีการปกติเท่านั้น

1.5.2 ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยบนหน้าเอกสาร จะต้องจัดเก็บด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพ ในรูปแบบเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษรสองระดับนามสกุล PCX เท่านั้น

1.5.3 ใช้ตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยจำนวน 3 ฟอนต์ คือ AngsanaUPC, BrowalliaUPC และ CordiaUPC ฟอนต์ละ 3 ขนาด คือ ขนาด 14, 16 และ 18 พอยท์

1.5.4 กรณีที่ภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้ โปรแกรมจะแสดงภาพตัวอักษรนั้น ให้ผู้ใช้ตัดสินใจเลือกตัวอักษรโดยตรงผ่านทางแป้นพิมพ์ของคอมพิวเตอร์

1.5.5 ผลการวิจัยในงานวิจัยนี้ ได้จากเครื่องคอมพิวเตอร์ซีพียู Pentium ความเร็ว 100 MHz. แรม 16 Mbytes Hard disk 850 Mbytes และเครื่องตรวจกวาดภาพแบบตั้งโต๊ะยี่ห้อ Genius color page view pro

1.6 เนื้อหาของงานวิจัย

บทที่ 1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา วัตถุประสงค์ของงานวิจัย งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง ทฤษฎีแนวความคิดและขอบเขตของงานวิจัย

บทที่ 2 การจัดเก็บข้อมูลภาพตัวอักษร การกำจัดสัญญาณรบกวน แยกบรรทัด แยกภาพตัวอักษรออกจากบรรทัดหรือภาพประโยค ปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร และกำจัดส่วนเกิน

บทที่ 3 นิยาม การแยกบล็อก รหัสทิศทาง จุดเริ่มต้นในการติดตามทิศทาง และการติดตามทิศทาง การเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

บทที่ 4 การวิเคราะห์ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย การแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ การแบ่งตัวอักษรอย่างละเอียด การจำแนกตัวอักษรที่คล้ายกัน แผนผังโครงร่างต้นไม้ของตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย การจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบในฐานะข้อมูล และตัวอย่างการเปรียบเทียบรหัสแทนภาพตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้กับรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบในฐานะข้อมูล

บทที่ 5 หลักเกณฑ์การทดลอง เครื่องมือที่ใช้ในการทดลอง ขั้นตอนการทดลอง ผลการทดลอง

บทที่ 6 สรุปผลการวิจัย เปรียบเทียบกับผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง ปัญหาที่เกิดขึ้น ข้อเสนอแนะและแนวทางการพัฒนา

ภาคผนวก ก. โครงสร้างของเพิ่มข้อมูลภาพแบบ PCX

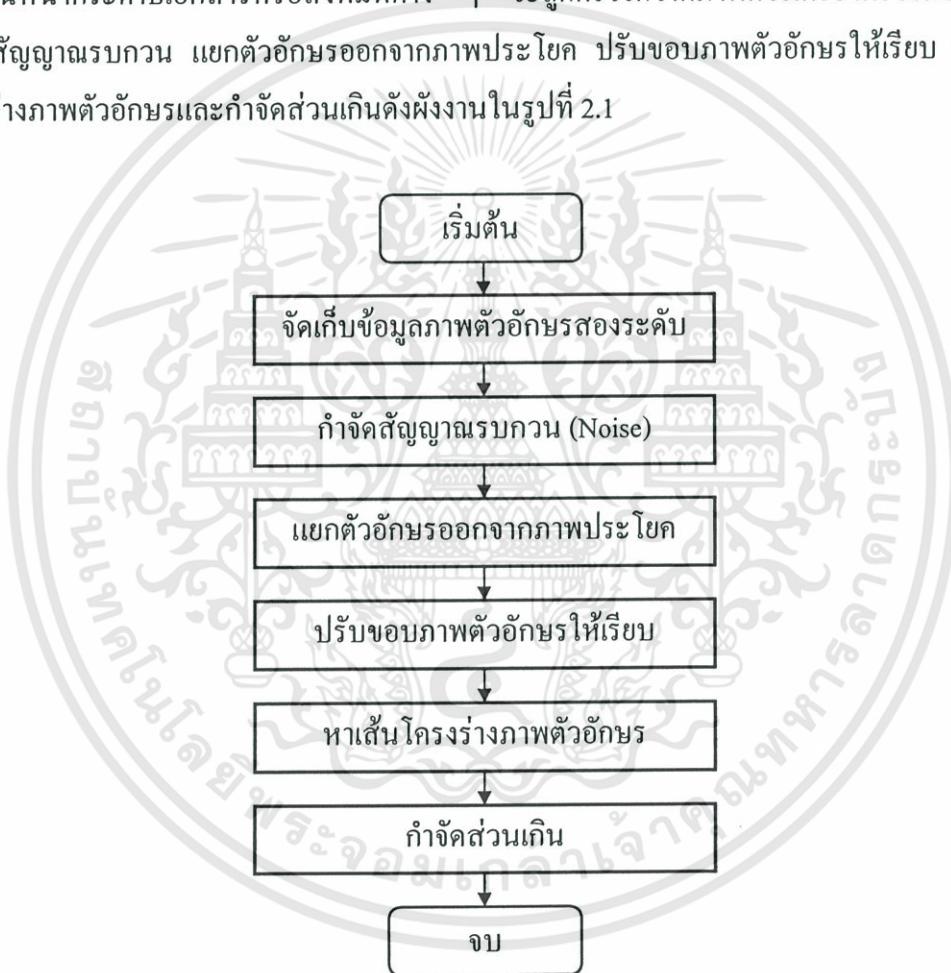
ภาคผนวก ข. โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

ภาคผนวก ค. ผลงานวิจัยที่ได้รับการตีพิมพ์

บทที่ 2

การจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรเพื่อการรู้จำ

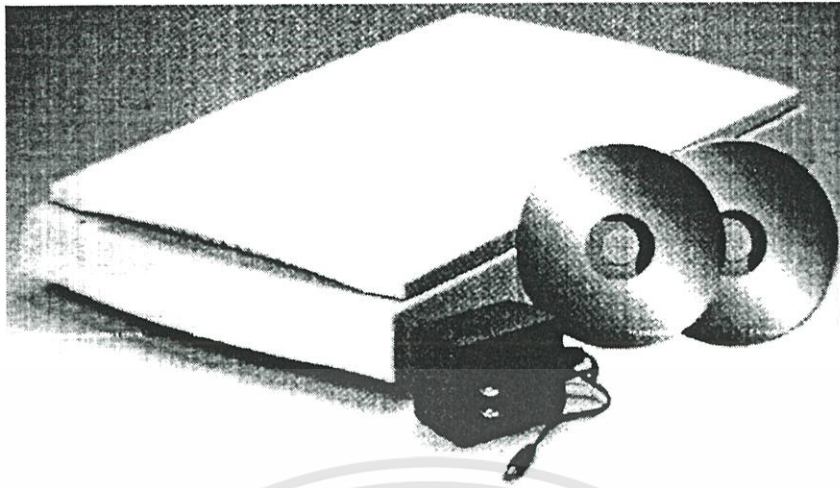
ขั้นตอนของการจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรเพื่อการรู้จำนี้ เป็นการจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรเบื้องต้น ก่อนที่จะนำไปวิเคราะห์การรู้จำโดยการติดตามทิศทางและการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพ โดยตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่อยู่ในลักษณะของประโยคหรือบรรทัดหรือตัวอักษรเดี่ยว ๆ ที่อยู่บนหน้ากระดาษเอกสารหรือสิ่งพิมพ์ต่าง ๆ จะถูกตรวจกวาดภาพด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพ กำจัดสัญญาณรบกวน แยกตัวอักษรออกจากภาพประโยค ปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรและกำจัดส่วนเกินดังผังงานในรูปที่ 2.1



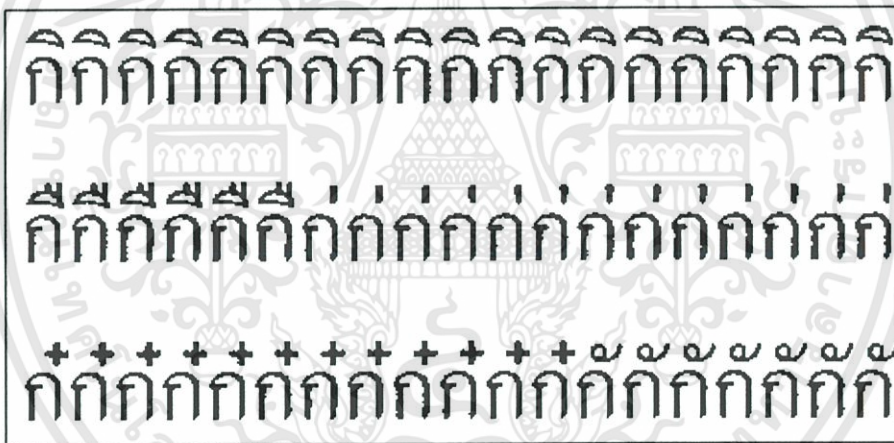
รูปที่ 2.1 ผังงานการจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยเพื่อการรู้จำ

2.1 การจัดเก็บข้อมูลภาพตัวอักษร

ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยบนหน้ากระดาษ จะถูกตรวจกวาดภาพด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพแบบตั้งโต๊ะยี่ห้อ Genius color page view pro ดังรูปที่ 2.2 ซึ่งจะได้ข้อมูลภาพตัวอักษรสองระดับ (Binary Image) หรือภาพขาว-ดำ ดังตัวอย่างภาพตัวอักษรที่แสดงในรูปที่ 2.3 เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.2 ลักษณะของเครื่องตรวจกวาดภาพแบบตั้งโต๊ะที่ใช้ในงานวิจัย



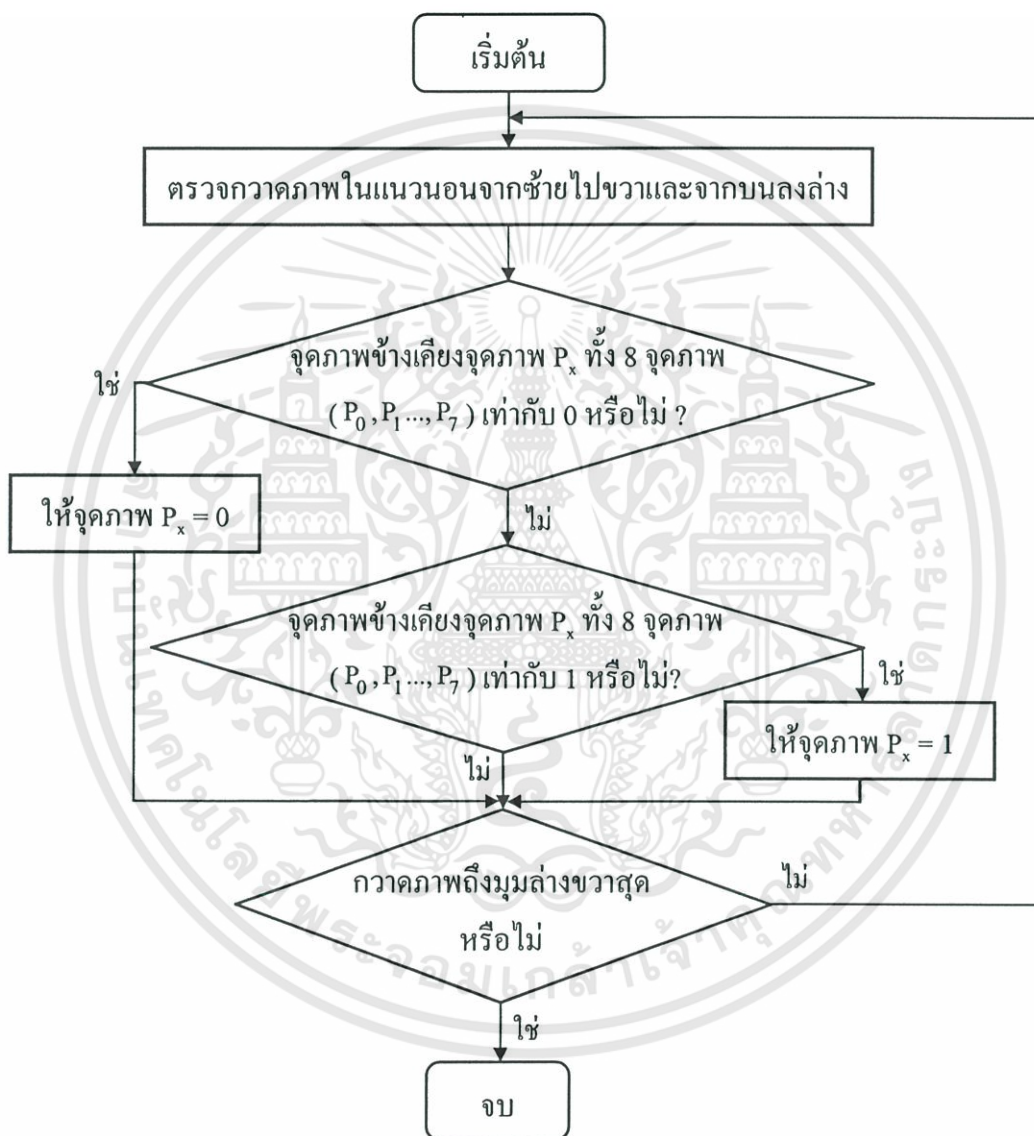
รูปที่ 2.3 ตัวอย่างภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ได้จากการตรวจกวาดภาพ

2.2 การกำจัดสัญญาณรบกวน [5]

ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ได้จากการตรวจกวาดภาพ ของเครื่องตรวจกวาดภาพตามหัวข้อที่ 2.1 นั้น ภายในภาพยังคงมีสัญญาณรบกวนปะปนเข้ามาด้วยเสมอ โดยสัญญาณรบกวนที่ปรากฏในภาพนั้น จะเป็นสัญญาณรบกวนแบบจุดอิสระ (Isolate point) และรูภายใน (Isolate hold) ซึ่งในการกำจัดสัญญาณรบกวนที่เกิดขึ้นทั้ง 2 ลักษณะนี้ จะใช้หน้าต่างขนาด 3 x 3 จุดภาพ ดังรูปที่ 2.4 (ก) และมีขั้นตอนการทำงานดังผังงานในรูปที่ 2.4 (ข)

P_3	P_2	P_1
P_4	P_x	P_0
P_5	P_6	P_7

(ก)

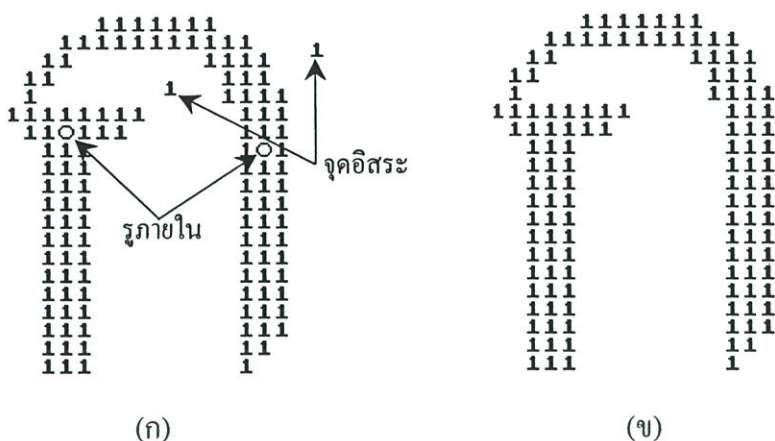


(ข)

รูปที่ 2.4 (ก) หน้าต่างขนาด 3x3 จุดภาพ (ข) ผังงานการกำจัดสัญญาณรบกวน

ผลที่ได้จากการกระทำตามผังงานในรูปที่ 2.4 (ข) จะทำให้สัญญาณรบกวนที่มีในภาพสองระดับ
 ดังรูปที่ 2.5 (ก) ถูกกำจัดออกไปดังรูปที่ 2.5 (ข)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



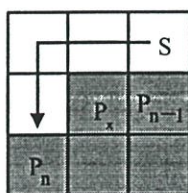
รูปที่ 2.5 (ก) ภาพที่มีสัญญาณรบกวนแบบจุดอิสระและรูภายใน (ข) ภาพที่ผ่านการกำจัดสัญญาณรบกวนแล้ว

2.3 การแยกภาพตัวอักษรออกจากภาพประโยค [6]

การแยกภาพตัวอักษรภาษาไทยออกจากภาพประโยค เป็นขั้นตอนหลังจากกำจัดสัญญาณรบกวนภายในภาพเรียบร้อยแล้ว สืบเนื่องจากภาพตัวอักษรที่ได้จากเครื่องตรวจกวาดภาพที่อ่านเข้ามานั้น ยังคงอยู่ในลักษณะของกลุ่มภาพตัวอักษรที่เรียงต่อเนื่องกันเป็นประโยค แต่ในกระบวนการวิเคราะห์การรู้จำนั้น จะกระทำได้เพียงครั้งละหนึ่งภาพตัวอักษรเท่านั้น

2.3.1 การติดตามขอบภาพ (Contour Following) [7]

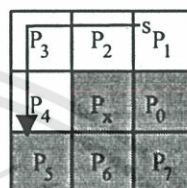
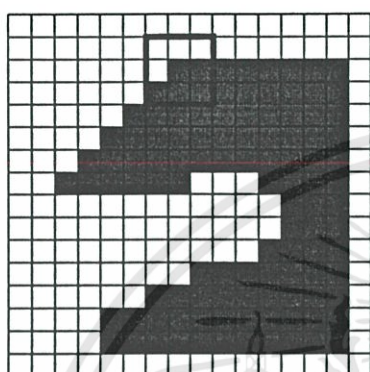
การติดตามขอบภาพตัวอักษรถูกนำมาใช้ เพื่อแยกหรือคัดลอกภาพตัวอักษรออกจากภาพของประโยคหรือบรรทัดของตัวอักษร โดยจะเริ่มตรวจกวาดภาพในแนวนอนจากมุมบนซ้ายไปยังมุมล่างขวา เมื่อพบจุดภาพก็จะติดตามขอบภาพในทิศทางทวนเข็มนาฬิกา เพื่อหาดำแหน่งขอบภาพต่อไป แล้วเปลี่ยนตำแหน่งที่พิจารณาไปที่จุดนั้น ๆ โดยใช้หน้าต่างขนาด 3×3 จุดภาพในการพิจารณาดังรูปที่ 2.4 (ก) โดยตำแหน่งในการเริ่มต้นหาขอบภาพ เมื่อทำการตรวจกวาดภาพทางแนวนอนจากมุมบนซ้ายไปยังมุมล่างขวาและพบจุดภาพหรือ P_x ในหน้าต่าง 3×3 แล้วให้ทำการตรวจสอบทวนเข็มนาฬิกาจนเจอจุดภาพดังรูปที่ 2.6 แสดงว่าจุดภาพนั้นเป็นตำแหน่งขอบภาพถัดไป และตำแหน่งเริ่มต้นหาขอบภาพถัดไปก็คือ $P_{\text{contour อดี} + 1}$ ดังแสดงในรูปที่ 2.7 และรูปที่ 2.8



รูปที่ 2.6 ลักษณะทิศทางการติดตามจุดภาพที่เป็นขอบภาพ

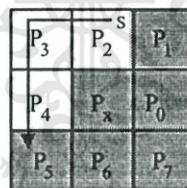
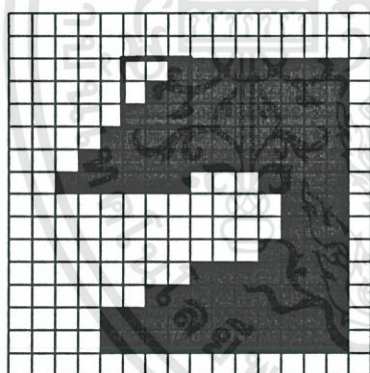
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เมื่อ P_{n-1} = ตำแหน่งขอบภาพที่ผ่านมา
 P_x = ตำแหน่งขอบภาพที่กำลังพิจารณา
 P_n = ตำแหน่งขอบภาพต่อไป
 S = ตำแหน่งเริ่มต้นหาขอบภาพ



$S = P_1$ = ตำแหน่งเริ่มต้นของการตรวจสอบ

รูปที่ 2.7 แสดงตำแหน่งเริ่มต้นในการตรวจกวาดรอบหน้าต่างเมื่อเจอจุดภาพแรก



$S = P_2 = P_{\text{contour ยึด} + 1} = P_1 + 1 = P_2$
 = ตำแหน่งเริ่มต้นของการตรวจสอบ

รูปที่ 2.8 แสดงตำแหน่งเริ่มต้นการตรวจสอบในการพิจารณาดำเนินขอบภาพถัดไป

2.3.2 การตรวจกวาดภาพเพื่อแยกบรรทัด

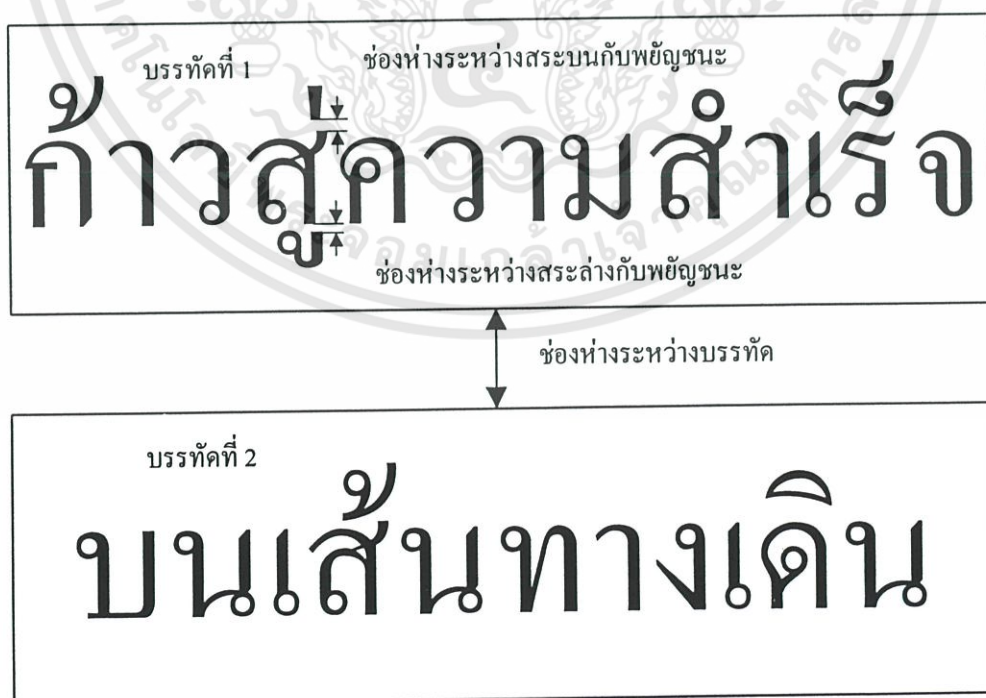
ข้อมูลภาพที่อยู่ในหน่วยความจำจะถูกอ่านขึ้นมาทีละจุดภาพ โดยจะทำการอ่านข้อมูลที่อยู่มุมบนซ้ายสุดจนถึงมุมล่างขวาสุด ในระหว่างการตรวจกวาดภาพ ถ้าพบจุดภาพก็แสดงว่าจุดนั้นคือพิกัดบนของบรรทัด จากนั้นทำการตรวจกวาดภาพไปเรื่อย ๆ จนกว่าจะไม่พบจุดภาพเลย ในการตรวจกวาดภาพจากแนวบนซ้ายไปขวา ก็จะได้จุดนั้นเป็นพิกัดล่างของบรรทัด ดังแสดงการตรวจกวาดภาพในรูปที่ 2.9 ซึ่งพิกัดบนและพิกัดล่างของบรรทัดนี้ จะใช้เป็นขอบเขตในการตรวจกวาดภาพเพื่อแยกภาพตัวอักษรต่อไป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.9 การตรวจกวาดภาพเพื่อหาพิกัดบนและพิกัดล่างแต่ละบรรทัด

แต่ในกรณีการหาพิกัดล่างของบรรทัดนั้น จะต้องมีเงื่อนไขในการทดสอบระหว่างบรรทัดด้วย เนื่องจากประโยคภาษาไทยมีอักษรอยู่ใน 3 ระดับ คือ ระดับบน กลางและล่าง ทำให้เกิดช่องว่างระหว่างบรรทัดกับช่องว่างระหว่างสระบนและสระล่าง ดังรูปที่ 2.10 จะเห็นอย่างถ่าว่า “สู” วรรณยุกต์เอกและสระอุ้นั้นอยู่ไม่ติดกับพยัญชนะ แต่ช่องว่างระหว่างบรรทัด จะมากกว่าช่องว่างของสระบนและสระล่าง ดังนั้นจากเงื่อนไขนี้ จะนำมากำหนดในการตรวจกวาดภาพเพื่อหาพิกัดล่างของบรรทัด โดยถ้าตรวจกวาดภาพแล้วไม่เจอจุดภาพ ก็ให้ตรวจกวาดภาพลงไป จนกว่าจะเจอจุดภาพแล้วพิจารณาช่องว่างระหว่างจุดภาพ มีค่ามากกว่าที่กำหนดหรือไม่ ถ้ามากกว่าก็แสดงว่าเป็นภาพตัวอักษรบรรทัดใหม่ พิกัดล่างก็คือจุดแรกที่พบจุดภาพในแถวนั้น ถ้าน้อยกว่าก็แสดงว่าเป็นสระล่างของบรรทัดนั้น ก็ให้ทำการตรวจกวาดภาพต่อไป ถ้าไม่เจอจุดภาพแถวนั้นก็ให้จุดนั้นเป็นพิกัดล่างของบรรทัด



รูปที่ 2.10 ช่องว่างระหว่างพยัญชนะ สระบน สระล่างและช่องว่างระหว่างบรรทัด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.3.3 การตรวจกวาดและติดตามขอบภาพเพื่อแยกตัวอักษร

หลังจากที่ได้พิกัดบนและพิกัดล่างของบรรทัดแล้ว ต่อไปจะเป็นการตรวจกวาดและติดตามขอบภาพเพื่อแยกตัวอักษรออกจากบรรทัด ขั้นตอนแรกจะทำการการตรวจกวาดภาพโดยเริ่มจากซ้ายไปขวาดังรูปที่ 2.11 เมื่อพบจุดภาพของตัวอักษรแล้วก็ให้ติดตามขอบภาพเพื่อทำการบันทึกตำแหน่งจุดภาพทุกจุดภาพที่เป็นขอบภาพ จากนั้นทำการย้ายจุดภาพที่เป็นตัวอักษรแยกเก็บไว้ ส่วนจุดภาพตัวอักษรเดิมก็ให้ลบทิ้งทั้งหมด เพื่อที่จะไม่มีผลต่อการตรวจกวาดภาพครั้งต่อไป ดังรูปที่ 2.12



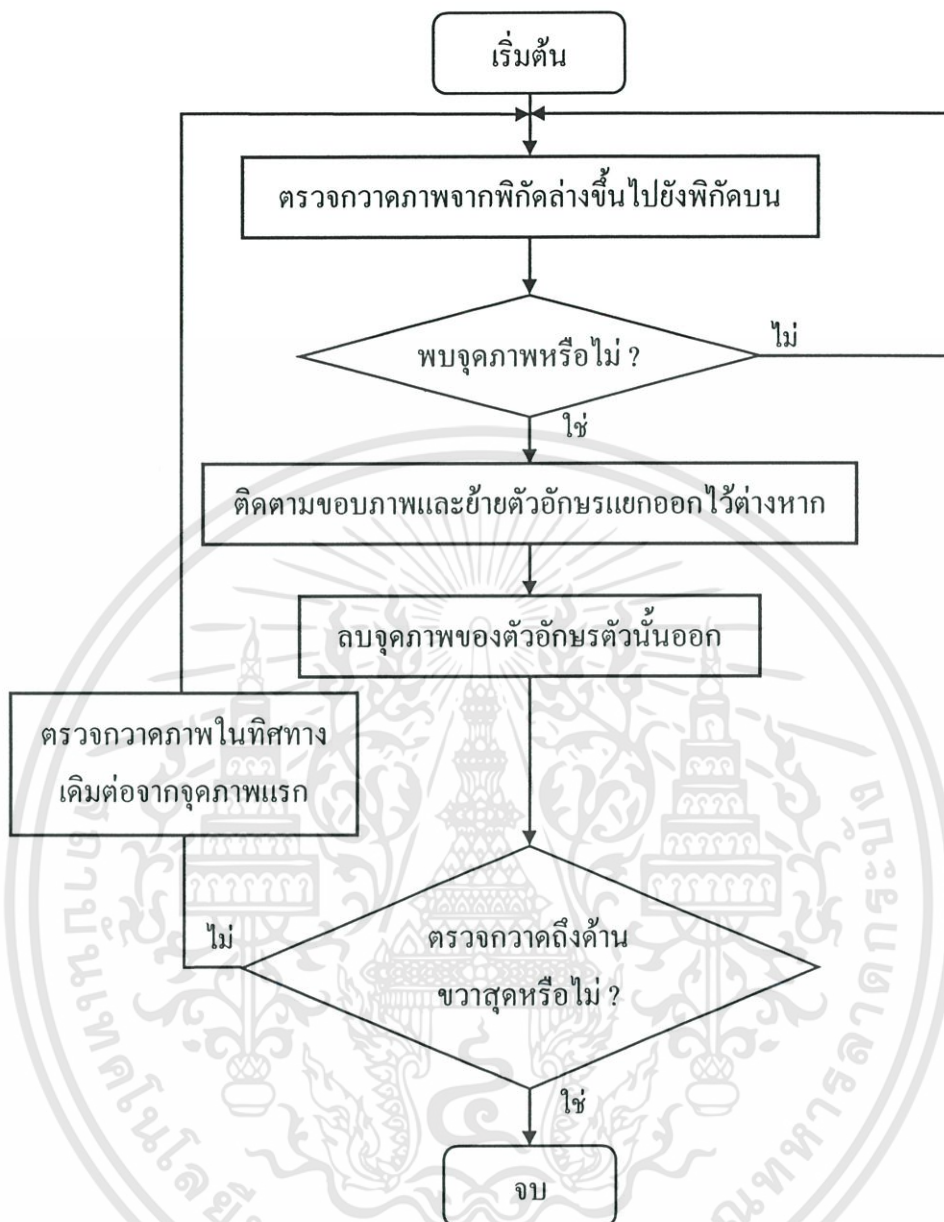
รูปที่ 2.11 การตรวจกวาดภาพเพื่อหาจุดภาพตัวอักษรที่จะทำการแยก



รูปที่ 2.12 ภาพตัวอักษรที่ถูกติดตามขอบภาพและถูกแยกออกไป

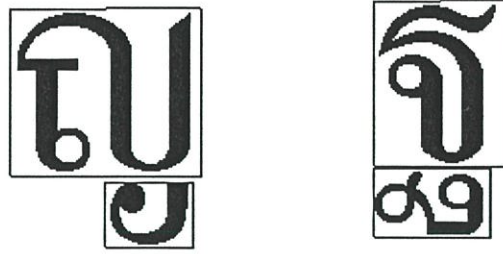
เมื่อทำการติดตามขอบภาพตัวอักษรตัวแรกและทำการแยกตัวอักษรรวมทั้งลบจุดภาพเดิมให้หมดแล้ว ภาพตัวอักษรที่ถูกแยกก็จะถูกส่งไปยังขั้นตอนต่อไปจนสามารถวิเคราะห์ได้ว่าเป็นภาพตัวอักษรใด แล้วก็จะกลับมาทำการตรวจกวาดภาพหาจุดภาพต่อไป แล้วกระทำเหมือนเดิมกับภาพตัวอักษรตัวแรกจนครบทุกตัวอักษรจนครบบรรทัด จากนั้นก็จะกลับไปทำการตรวจกวาดภาพเพื่อแยกบรรทัดอีก ทำเช่นนี้จนครบทั้งหมดข้อมูลภาพ รูปที่ 2.13 แสดงผังงานการตรวจกวาดแยกภาพตัวอักษร และจากการแยกตัวอักษรโดยวิธีการติดตามขอบภาพดังกล่าว จะก่อให้เกิดปัญหาขึ้นกับตัวอักษรที่ไม่ต่อเนื่อง เช่น “ญ” และ “ฐ” ขึ้น เนื่องจากการแยกภาพตัวอักษร โดยการติดตามขอบภาพนั้น จะแยกเอาภาพตัวอักษรที่มีลักษณะต่อเนื่องไม่ขาดจากกันแยกออกมา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.13 ฟังงานการตรวจกวาดภาพและติดตามขอบภาพเพื่อแยกตัวอักษร

ดังนั้นเมื่อทำการแยกอักษร “ญ” ออกมาจะได้ข้อมูลภาพตัวอักษรดังรูปที่ 2.14 ทำให้แทนที่จะได้เป็นอักษร “ญ” เพียงตัวเดียวก็กลับได้ไม่หันอากาศด้วย ดังนั้นจึงต้องมีเงื่อนไขพิเศษสำหรับตัวอักษร “ญ” และ “ฐ” ซึ่งจากรูปที่ 2.14 จะพบว่าภาพตัวอักษร “ญ” และ “ฐ” จะถูกแบ่งแยกออกเป็น 2 ส่วน ดังนั้นจะเลือกเพียง 1 ส่วนภาพที่จะนำมาทำการวิเคราะห์และอีก 1 ส่วนภาพจะถูกลบจุดภาพทิ้งไป โดยในส่วนที่จะนำไปวิเคราะห์และส่วนที่จะต้องลบจุดภาพทิ้ง แสดงตัวอย่างได้ดังรูปที่ 2.15

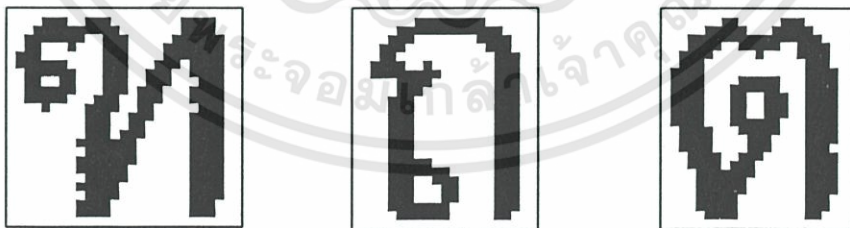


รูปที่ 2.14 ภาพตัวอักษร “ญ” และ “ฐ” เมื่อทำการแยกออกมา



รูปที่ 2.15 ส่วนภาพตัวอักษร “ญ” และ “ฐ” ที่ถูกเลือกไปวิเคราะห์และลบทิ้ง

หลังจากแยกข้อมูลภาพตัวอักษรแต่ละตัวออกจากภาพประโยคได้แล้ว ภาพตัวอักษรแต่ละตัวจะถูกส่งไปยังขั้นตอนของการปรับขอบภาพให้เรียบ โดยภาพที่ส่งไปจะเว้นขอบรอบภาพตัวอักษรด้านละ 1 จุดภาพ ดังตัวอย่างในรูปที่ 2.16



รูปที่ 2.16 ตัวอย่างข้อมูลภาพตัวอักษรที่ส่งไปปรับขอบภาพให้เรียบ

จากการตรวจกวาดภาพด้วยวิธีการดังกล่าว ภาพตัวอักษรที่ถูกแยกออกไปนั้นจะถูกแยกออกไปตามลำดับของประโยค ดังนั้นการตรวจกวาดภาพด้วยวิธีนี้ ตัวอักษรที่ได้หลังการวิเคราะห์ยังคงจัดอยู่ในรูปแบบของประโยคข้อความเดิมก่อนการรู้จำ

2.4 การปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ [8]

ภาพตัวอักษรที่ได้จากหัวข้อที่ 2.3 นั้น จะถูกนำมาทำการปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบโดยใช้หน้าต่างขนาด 3×3 จุดภาพ ดังรูปที่ 2.4 (ก) ตรวจสอบดูไปบนภาพตัวอักษรแต่ละตัว เมื่อจุดภาพ P เป็นจุดภาพที่พิจารณา โดยลักษณะของขอบภาพตัวอักษรที่ต้องลบจุดภาพ P หรือให้ P เท่ากับ 0 แสดงได้ดังรูปที่ 2.17 และรูปที่ 2.18 ลักษณะของขอบภาพ P ที่ต้องเติมจุดภาพหรือให้ P เท่ากับ 1 รูปที่ 2.19 (ก) ภาพตัวอักษรก่อนการปรับขอบภาพและ (ข) ภาพตัวอักษรที่ผ่านการปรับขอบภาพ และรูปที่ 2.20 ภาพตัวอักษรจากรูปที่ 2.16 ที่ผ่านการปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบแล้ว

1	1	1
0	1	0
0	0	0

0	0	1
0	1	1
0	0	1

0	0	0
0	1	0
1	1	1

1	0	0
1	1	0
1	0	0

รูปที่ 2.17 หน้าต่างขนาด 3×3 จุดภาพที่แสดงลักษณะของขอบภาพที่ต้องลบจุดภาพของขอบภาพ
ทั้ง

1	1	1
1	0	1
0	0	0

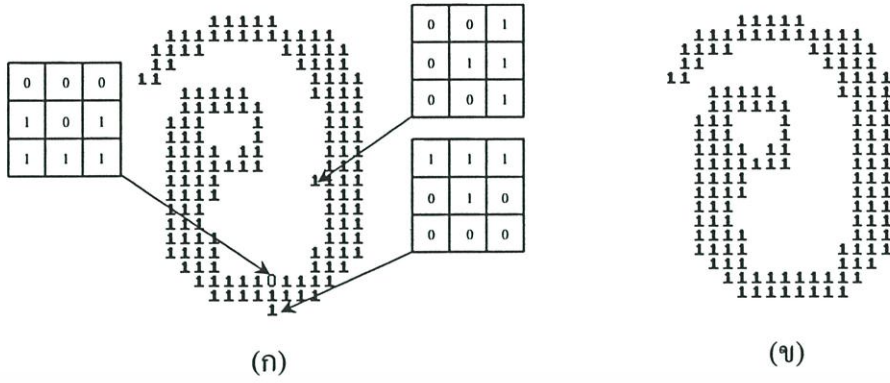
0	1	1
0	0	1
0	1	1

0	0	0
1	0	1
1	1	1

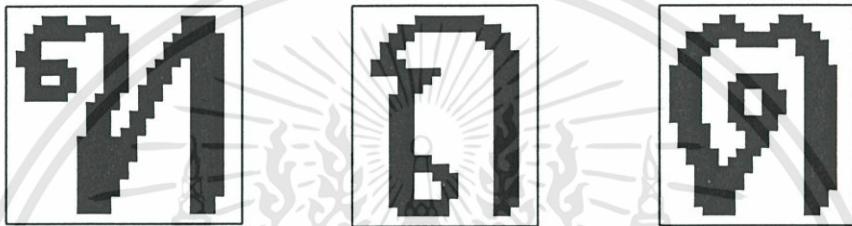
1	1	0
1	0	0
1	1	0

รูปที่ 2.18 หน้าต่างขนาด 3×3 จุดภาพที่แสดงลักษณะของขอบภาพตัวอักษรที่ต้องเติมจุดภาพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.19 (ก) ภาพตัวอักษรก่อนการปรับขอบภาพ (ข) ภาพตัวอักษรหลังการปรับขอบภาพ



รูปที่ 2.20 ตัวอย่างภาพตัวอักษรที่ผ่านการปรับขอบภาพให้เรียบแล้ว

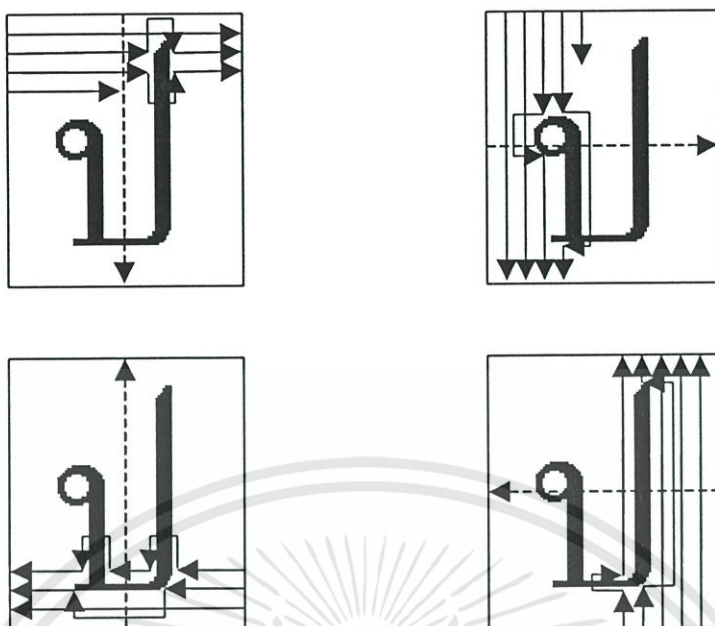
2.5. การหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร [9]

ภาพตัวอักษรที่ได้จากหัวข้อที่ 2.1-2.4 นั้น จะมีความหนาของภาพมากกว่า 1 จุดภาพ แต่สำหรับในงานวิจัยนี้ เป็นการพิจารณาทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร ที่มีความหนาเพียง 1 จุดภาพ และอยู่ในตำแหน่งที่สมมาตรกับภาพตัวอักษรเดิม ดังนั้นภาพตัวอักษรจะถูกนำมาทำให้บาง (Thinning) หรือหาเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร [9] ก่อน โดยใช้หน้าต่างขนาด 3x3 จุดภาพ ดังรูปที่ 2.4 (ก) ตรวจสอบจุดภาพแต่ละจุดภาพ แล้วใช้หลักการหาคุณสมบัติทางโทโปโลยีของจุดภาพ (Topological Properties) เพื่อแยกแยะว่าจุดภาพนั้นมีความหนาเพียง 1 จุดภาพหรือไม่ ถ้าไม่หรือมีความหนาเกิน 1 จุดภาพจะต้องลบจุดภาพนั้นออก หลังจากนั้นจึงเลื่อนไปยังจุดภาพใหม่ เมื่อได้ความหนา 1 จุดภาพแล้ว ต้องเก็บสถานะเอาไว้ด้วย เพื่อจะได้ไม่นำมาพิจารณาซ้ำอีกรอบ

2.5.1 การตรวจกวาดภาพ

การตรวจกวาดภาพแสดงได้ดังรูปที่ 2.21 ซึ่งจะแบ่งเป็น 4 รูปแบบ โดยการตรวจกวาดภาพ จะกระทำเฉพาะส่วนที่เป็นเบื้องหลังภาพตัวอักษร (พื้นขาว) เมื่อพบเนื้อตัวอักษร (จุดดำ) จะพิจารณาว่าจุดนั้นมีความหนา 1 จุดภาพหรือไม่ (ตามหัวข้อ 2.5.2) ถ้าใช้ก็ลบจุดภาพนั้นออกจากนั้นก็กระโดดข้ามจุดดำ แล้วทำการตรวจกวาดภาพพื้นขาวต่อไปจนครบทั้งแถว และทำแถวถัดไป ตามทิศทางของเส้นประและทำสลับกันทั้ง 4 รูปแบบ จนกว่าภาพจะมีความหนาเท่ากับ 1 จุดภาพ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.21 ลำดับการตรวจกวาดภาพเพื่อหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

2.5.2 การตรวจเช็คความหนาของจุดภาพ

การตรวจเช็คความหนาของจุดภาพเป็นกระบวนการที่กระทำต่อเนื่องจากการตรวจกวาดภาพ โดยภาพที่ผ่านการหาเส้นโครงร่างภาพแล้ว จะมีความหนาเพียง 1 จุดภาพเท่านั้น ดังนั้นจะต้องมีวิธีการตรวจเช็คที่จุดภาพเหล่านั้น ซึ่งจะนำเอาหลักการหาคุณสมบัติทางโทโปโลยีของจุดภาพมาใช้ประกอบการตรวจเช็ค โดยใช้หน้าต่างขนาด 3×3 จุดภาพดังที่แสดงในรูปที่ 2.22 เมื่อกำหนดให้แต่ละจุดภาพตัวอักษรแทนด้วยตัวแปรที่มีค่า 0 เป็นพื้นหลังและ 1 แทนจุดภาพที่เป็นเนื้อหาภาพ เมื่อ P คือจุดภาพที่พิจารณาหาความหนาของจุดภาพและ d หมายถึงค่าอะไรก็ได้ (0 หรือ 1)

d	d	d
0	1	0
d	d	d

d	0	d
d	1	d
d	0	d

(ก)

1	0	d
0	1	d
d	d	d

d	0	1
d	1	0
d	d	d

d	d	d
0	1	d
1	0	d

d	d	d
d	1	0
d	d	1

(ข)

รูปที่ 2.22 ลักษณะของจุดภาพที่มีความหนา 1 จุดภาพในแต่ละแบบ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 2.22 (ก) สรุปได้ว่าในกรณีที่มี 0 ทั้ง 2 ข้างของจุดภาพที่พิจารณาไม่ว่าจะเป็นด้านบนหรือด้านล่างซ้ายหรือล่างขวา จุดภาพนั้นจะมีความหนาเพียง 1 จุดภาพเท่านั้นดังสมการ (2.1)

$$N_s = (P_1 | P_5) \& (P_3 | P_7) \quad (2.1)$$

จากรูปที่ 2.22 (ข) จะพบว่ามุมทั้ง 4 มุมของหน้าต่างขนาด 3x3 นั้น ถ้ามุมใดมุมหนึ่งในสี่มุมมีค่าเป็น 1 และมีส่วนประกอบทั้งสองข้างเป็น 0 แสดงว่าจุดภาพที่พิจารณานั้นมีความหนาเพียง 1 จุดภาพดังสมการ (2.2) – (2.5)

$$N_0 = P_0 \& \overline{(P_7 | P_1)} \quad (2.2)$$

$$N_2 = P_2 \& \overline{(P_1 | P_3)} \quad (2.3)$$

$$N_4 = P_4 \& \overline{(P_3 | P_5)} \quad (2.4)$$

$$N_6 = P_6 \& \overline{(P_5 | P_7)} \quad (2.5)$$

เมื่อ N_0, N_2, N_4, N_6 เป็นฟังก์ชันที่ใช้ในการตรวจมุม P_0, P_2, P_4 และ P_6 ตามลำดับและ

| แทน โอเปอเรเตอร์ลอจิก OR

& แทน โอเปอเรเตอร์ลอจิก AND

— แทน โอเปอเรเตอร์ลอจิก NOT

จากสมการ (2.2) – (2.5) ถ้ามีสมการใดสมการหนึ่งให้ค่าสมการเป็น 1 แล้ว แสดงว่าจุดภาพที่พิจารณาจะมีความหนา 1 จุดภาพ และจากรูปที่ 2.22 (ก) จะมีบางกรณีที่มีลักษณะเกิดเป็นส่วนเกินคือ มีลักษณะดังรูปที่ 2.23 จึงไม่สมควรจะจัดให้เป็นจุดภาพที่มีความหนาเพียง 1 จุดภาพ ซึ่งสามารถแก้ไขได้โดยใช้สมการ (2.6) แยกส่วนเกินนี้ ออกจากกลุ่มของจุดภาพที่มีความหนาเพียง 1 จุดภาพ และสมการ (2.6) สามารถแสดงภาพประกอบในแต่ละนิพจน์ของสมการได้ดังรูปที่ 2.24

1	1	1
0	1	0
0	0	0

รูปที่ 2.23 ลักษณะของสัญญาณรบกวนที่ไม่จัดว่ามีความหนาของจุดภาพเพียง 1 จุด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$N_e = (P_0 \& P_1 \& P_2 \& P_5) | (P_2 \& P_3 \& P_4 \& P_7) | (P_4 \& P_5 \& P_6 \& P_1) | (P_6 \& P_7 \& P_0 \& P_3) \quad (2.6)$$

1	1	1
d	1	d
d	0	d

1	d	d
1	1	0
1	d	d

d	0	1
d	1	d
1	1	1

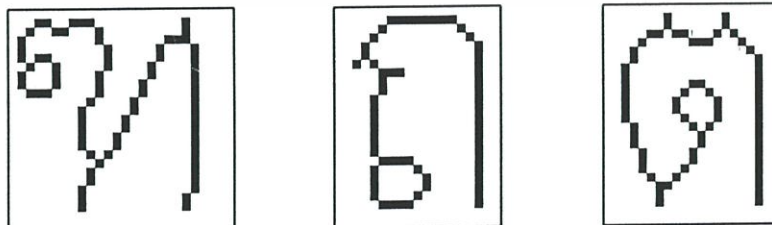
d	d	1
0	1	1
d	d	1

รูปที่ 2.24 ลักษณะของจุดภาพตามนิพจน์ของสมการ N_e

จากสมการ (2.6) N_e เป็นตัวบ่งบอกถึงความหนาของจุดภาพ ซึ่งถ้า $N_e = 0$ แสดงว่าจุดภาพที่พิจารณามีความหนาของจุดภาพ 1 จุดภาพ ไม่ใช่สัญญาณรบกวน ดังนั้นสามารถที่จะเขียนเงื่อนไขการตัดสินใจการพิจารณาได้ดังสมการ (2.7)

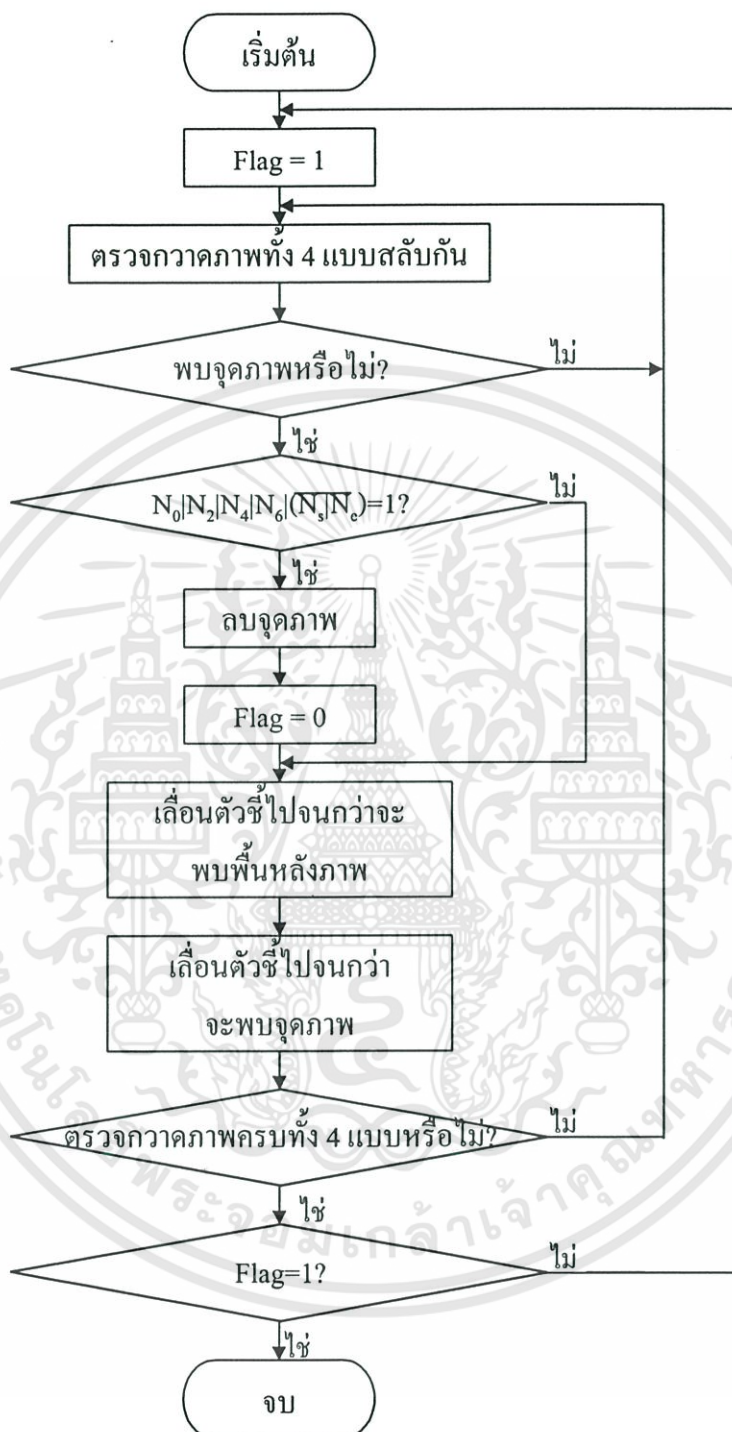
$$N_0 | N_2 | N_4 | N_6 | (N_s | N_e) = 1 \quad (2.7)$$

จากเทคนิคของการตรวจกวาดภาพและการตรวจเช็คหาความหนาของจุดภาพที่ได้กล่าวมาแล้วนั้น จากรูปที่ 2.20 สามารถหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรได้ดังรูปที่ 2.25 และสามารถแสดงผังงานการหาเส้นโครงร่างได้ดังรูปที่ 2.26



รูปที่ 2.25 ตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”, “ถ” และ “ต”

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

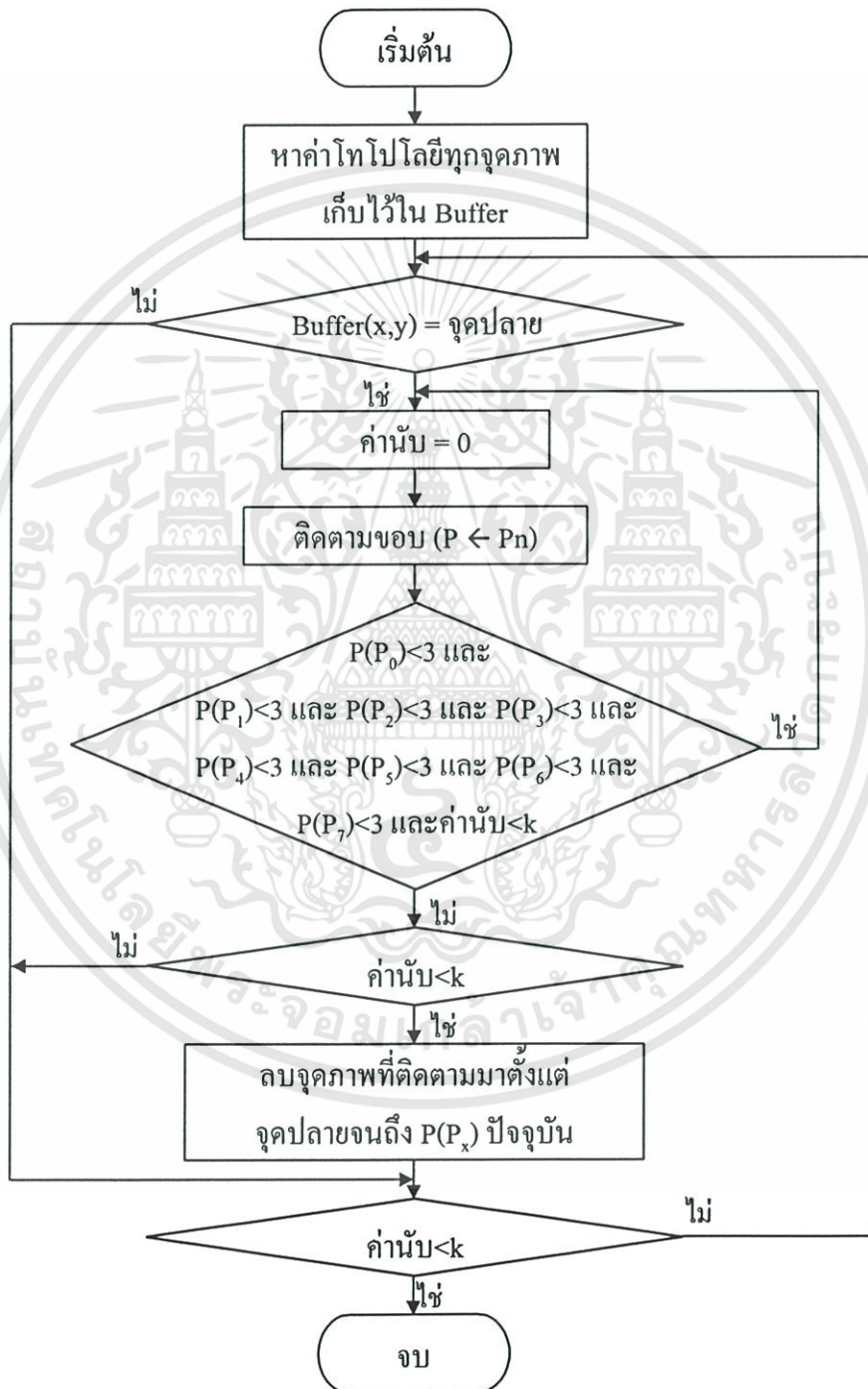


รูปที่ 2.26 ผังงานการหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.6 การกำจัดส่วนเกิน [10]

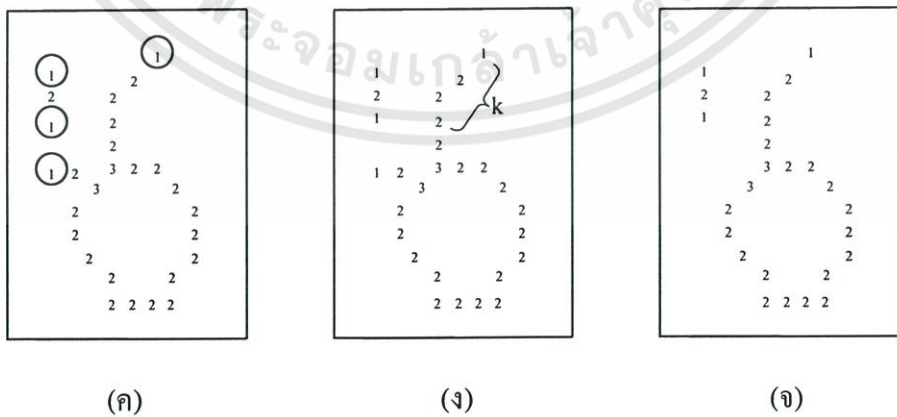
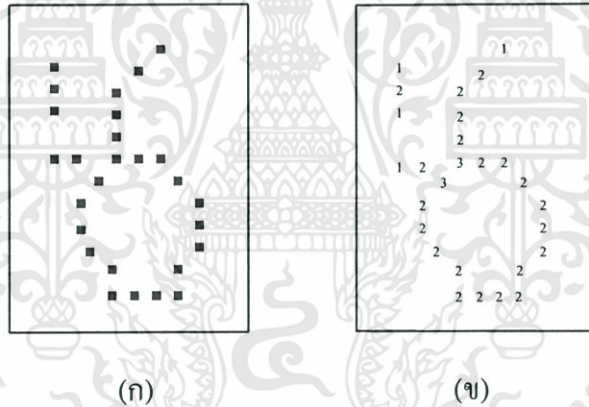
ภาพตัวอักษรที่ผ่านการทำให้บางแล้วจะเหลือเฉพาะเส้นโครงร่างภาพ รวมทั้งส่วนเกินที่ไม่ต้องการด้วย ดังนั้นในหัวข้อนี้จะเป็นการกำจัดส่วนเกินที่มีอยู่ในเส้นโครงร่างภาพ ด้วยการหาคุณสมบัติทางโทโปโลยีของจุดภาพ จากนั้นใช้วิธีการติดตามขอบภาพในการกำจัดส่วนเกิน



รูปที่ 2.27 ผังงานการกำจัดส่วนเกินจากเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร

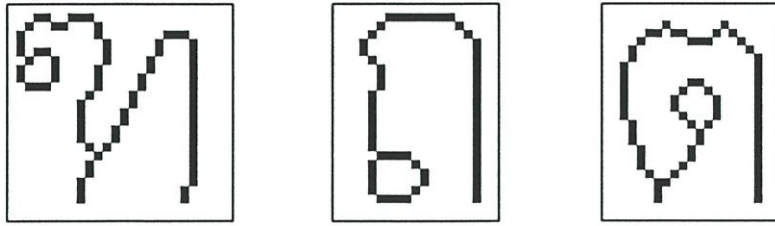
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 2.27 แสดงผังงานขั้นตอนการทำงานของกรงำจัดส่วนเกิน จากรูปที่ 2.28 (ก) เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรจะถูกลำนำหาค่าคุณสมบัติทางโทโปโลยีของภาพ (1 = จุดปลาย, 2 = จุดต่อ, 3 = จุดแยก, 4 = จุดตัด, 5 = จุดโคดเคียว, 6 = จุดภายใน) ทุกจุดภาพดังรูปที่ 2.28 (ข) จากนั้นตรวจกวาดภาพหาจุดปลายของเส้นโครงร่าง (หมายเลข 1) ดังรูปที่ 2.28 (ค) เมื่อพบก็จะติดตามขอบภาพ [7] พร้อมทั้งขณะติดตามขอบภาพจะนับจำนวนจุดภาพแล้วตรวจสอบว่าเกินจำนวน k จุด (ถ้าจำนวนจุดภาพที่กำหนดให้เป็นส่วนเกิน โดยในงานวิจัยนี้กำหนดให้เท่ากับ 0.3 ของความสูงหรือความกว้างตัวอักษรที่มากที่สุด) หรือไม่ ถ้าใช่แสดงว่าเส้นโครงร่างจากจุดปลายนี้ไม่ใช่ส่วนเกินดังรูปที่ 2.28 (ง) แต่ถ้ายังไม่เกิน k จุด แล้วพบว่าส่วนประกอบรอบ $P(P_x)$ ไม่น้อยกว่า 3 (คือไม่ใช่จุดปลายและจุดต่อ) แสดงว่าจากจุดปลายนี้คือส่วนเกินให้ลบเส้นโครงร่างนี้ทิ้ง จากนั้นกลับไปตรวจกวาดภาพในตำแหน่งถัดไปจากจุดปลายที่พบครั้งก่อนเพื่อหาจุดปลายใหม่ ทำเช่นนี้จนกว่าจะหมดข้อมูลภาพ ซึ่งผลลัพธ์หลังทำการประมวลผลเสร็จแสดงได้ดังรูปที่ 2.28 (จ) และรูปที่ 2.29 แสดงตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”, “ถ” และ “ค” ที่หาได้ตามรูปที่ 2.25 ที่ผ่านการกำจัดส่วนเกินแล้ว



รูปที่ 2.28 (ก) ภาพที่ได้จากการทำบาง (ข) หาค่าโทโปโลยีทุกจุด (ค) หาคำแหน่งจุดปลาย (ง) ติดตามขอบภาพ (จ) ลบจุดปลายและจุดต่อถ้าไม่น้อยกว่า k

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 2.29 ตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”, “ถ” และ “ต” ที่ผ่านการกำจัดส่วนเกินแล้ว



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

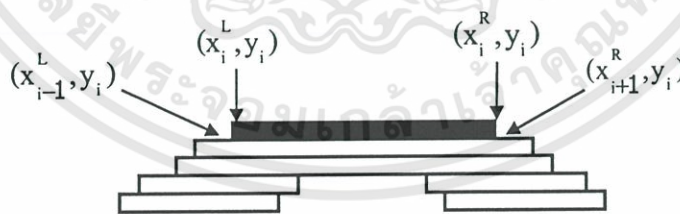
การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

ข้อมูลภาพตัวอักษรบนหน้ากระดาษเอกสาร ที่ถูกตรวจกวาดภาพด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพ แยกบรรทัด แยกภาพตัวอักษรออกจากภาพประโยค หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรและกำจัดส่วนเกินแล้วนั้น จะได้ข้อมูลภาพตัวอักษรที่มีความหนาเพียง 1 จุดภาพ หรือเหลือเฉพาะเส้นโครงร่างภาพ ที่สมมาตรกับภาพตัวอักษรเดิมดังแสดงในรูปที่ 2.29 จากนั้นข้อมูลเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร จะถูกนำมาทำการวิเคราะห์หารหัสแทนภาพตัวอักษร ด้วยการแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพ กำหนดจุดเริ่มต้นการติดตามทิศทาง และติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ เพื่อที่จะนำไปเปรียบเทียบกับรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบในฐานะข้อมูล ในการหา ASCII Code ของตัวอักษร นั้น ๆ [11]

3.1 นิยาม (Definition) [12]

3.1.1 รันแนวนอน (Horizontal run)

รันแนวนอนเป็นการกำหนดช่วงของจุดภาพในแนวนอนที่ต่อเนื่อง จากจุดภาพเริ่มต้นรัน (Starting run) ที่ตำแหน่งจุดภาพซ้ายสุด (x_i^L, y_i) ไปยังจุดภาพปลายรัน (Terminating run) ที่ตำแหน่งจุดภาพขวาสุด (x_i^R, y_i) และในตำแหน่ง (x_{i-1}^L, y_i) และ (x_{i+1}^R, y_i) ไม่เป็นจุดภาพดังรูปที่ 3.1 ซึ่งสามารถเขียนแทนด้วยรันอันดับที่ k [13] เมื่อ (j, b_k, e_k) หาได้ตามสมการ (3.1) - (3.3)



รูปที่ 3.1 ลักษณะของรันแนวนอน

$$b_k = i \text{ เมื่อ } f(i-1, j) = 0 \text{ และ } f(i, j) = 1 \quad (3.1)$$

$$e_k = i \text{ เมื่อ } f(i, j) = 1 \text{ และ } f(i+1, j) = 0 \quad (3.2)$$

$$f(i, j) = 1 \text{ สำหรับ } b_k \leq j \leq e_k \quad (3.3)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เมื่อ	f = ภาพสองระดับ (Binary image)
	i = คอลัมน์ (Column)
	j = แถว (Row)
	b_k = จุดเริ่มต้นรัน (Starting run)
	e_k = จุดปลายรัน (Terminating run)

3.1.2 ดีกรี (Degree)

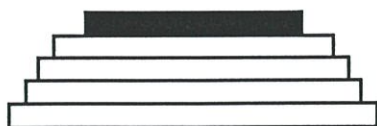
ดีกรีเป็นการแสดงถึงจำนวนของรันที่ติดกับรัน r_i ใด ๆ ทางด้านบนหรือดีกรีบน (Up degree: N_u) และทางด้านล่างหรือดีกรील่าง (Down degree: N_d) เช่น จากรูปที่ 3.2 รัน r_a ไม่มีรันติดต่อด้านบนแต่มีรันติดต่อด้านล่าง 1 รัน ดังนั้นรัน r_a จึงมีดีกรีเท่ากับ (0,1) หรือ dr_a (0,1) ในขณะที่เดียวกันรัน r_b, r_c และ r_d จะมีดีกรี (1,2), (1,0) และ (1,1) ตามลำดับ และดีกรีของบล็อกก็มีลักษณะเช่นเดียวกันกับดีกรีของรัน คือ เป็นการแสดงถึงจำนวนบล็อกที่ติดต่อกับบล็อก B_i ใด ๆ ทางด้านล่างและด้านบนของบล็อก



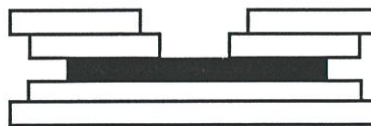
รูปที่ 3.2 ตัวอย่างดีกรีของรันแนวนอน

3.1.3 บล็อก (Block)

บล็อกเป็นการรวมกลุ่มของรันที่ติดกันเข้าด้วยกัน โดยทุกรันที่อยู่ภายในบล็อกจะมีดีกรีบนหรือรันติดต่อด้านบนและดีกรील่างหรือรันติดต่อด้านล่างเท่ากับ 1 เท่านั้น ยกเว้นรันเริ่มต้น (Starting run) และรันสิ้นสุด (Terminating run) บล็อก โดยรันเริ่มต้นบล็อกจะเป็นรันที่มีดีกรีบนเท่ากับ 0 ดังรูปที่ 3.3 (ก) หรือรันที่มีดีกรีบนมากกว่า 1 ดังรูปที่ 3.3 (ข)



(ก)

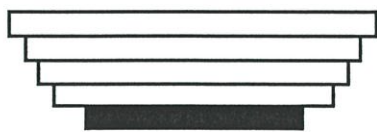


(ข)

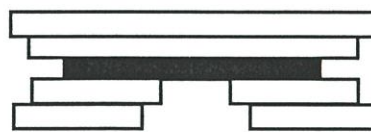
รูปที่ 3.3 ลักษณะของรันเริ่มต้นบล็อก

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

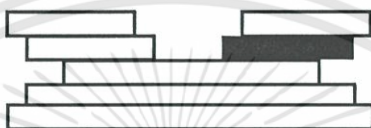
ส่วนรันสิ้นสุดบล็อกนั้น จะเป็นรันที่มีรันคิกรีต่ำกว่าเท่ากับ 0 ดังรูปที่ 3.4 (ก) หรือรันที่มีคิกรีล่างมากกว่า 1 ดังรูปที่ 3.4 (ข) หรือรันที่มีรันติดต่อด้านล่างมีคิกรีบนมากกว่า 1 ดังรูปที่ 3.4 (ค)



(ก)



(ข)

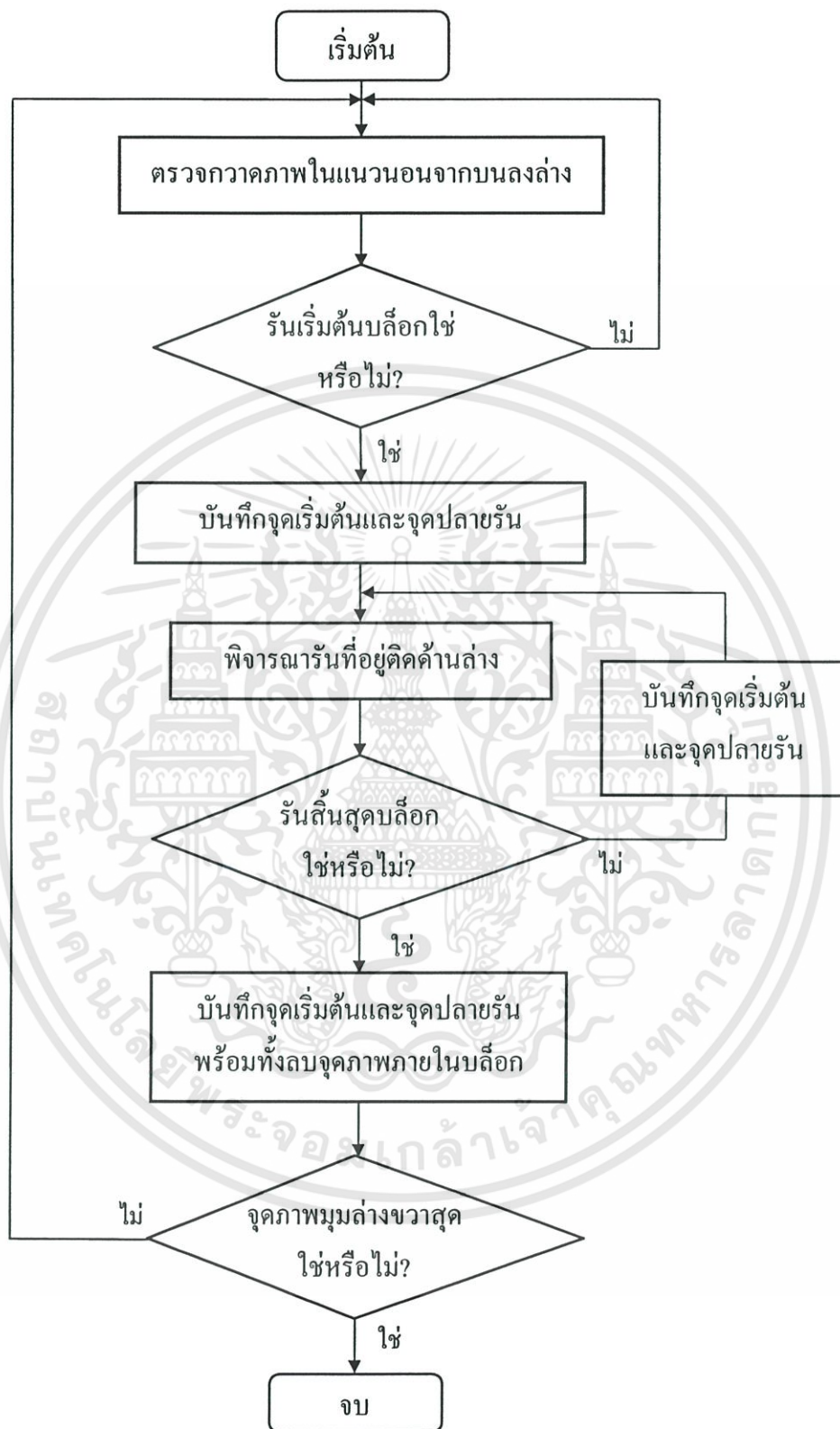


(ค)

รูปที่ 3.4 ลักษณะของรันสิ้นสุดบล็อก

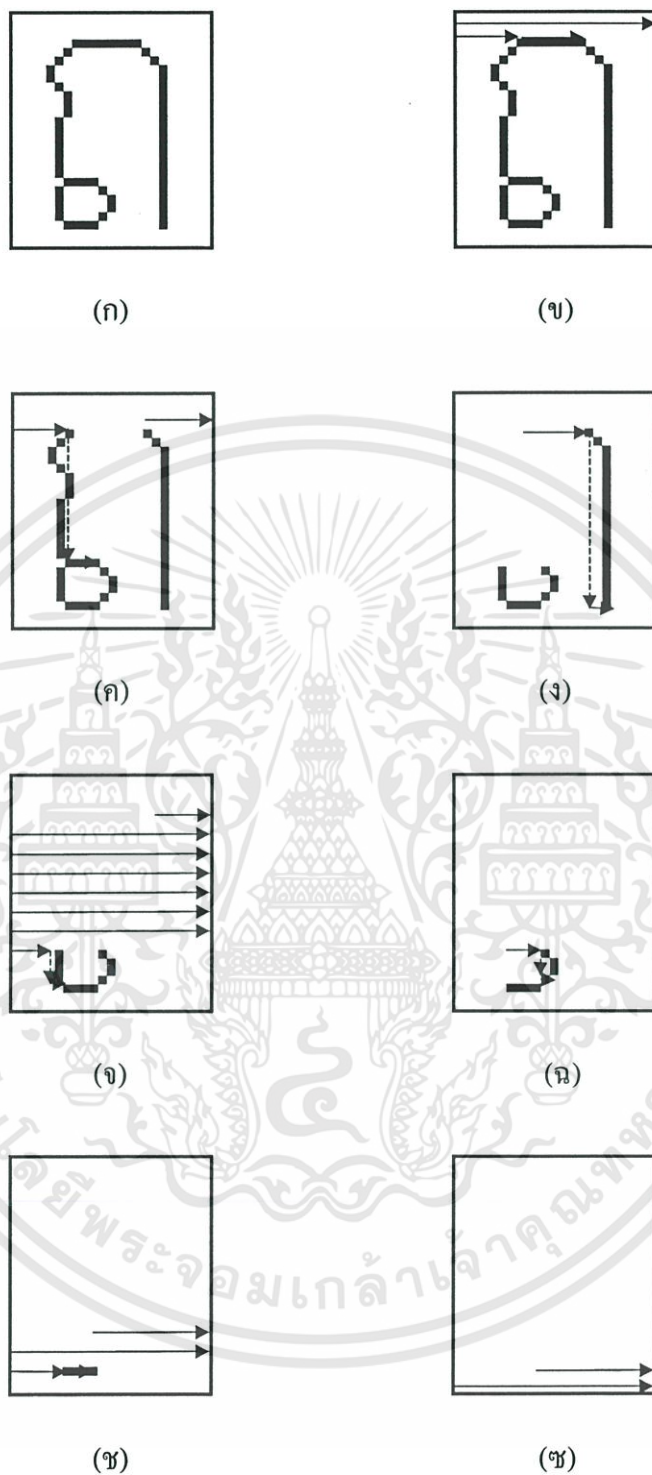
3.2 การแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรแต่ละตัวที่นำมาพิจารณาจะถูกแบ่งแยกออกเป็นส่วนภาพย่อยที่เรียกว่า บล็อก (Block) ด้วยคุณสมบัติการแยกสาขาของรันแนวนอนตามหัวข้อที่ 3.1.3 โดยเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรจะถูกตรวจกวาดภาพจากจุดภาพด้านซ้ายสุดไปยังจุดภาพด้านขวาสุด และจากมุมบนซ้ายสุดไปยังมุมล่างขวาสุดของภาพเพื่อหารันเริ่มต้นบล็อกดังรูปที่ 3.3 และเมื่อพบก็จะบันทึกจุดภาพเริ่มต้นและจุดภาพปลายรัน จากนั้นตรวจสอบรันที่อยู่ถัดไปทางด้านล่างว่าใช้รันสิ้นสุดบล็อกดังรูปที่ 3.4 หรือไม่? ถ้าไม่ใช่รันสิ้นสุดบล็อก บันทึกจุดเริ่มต้นและจุดปลายรัน แล้วเลื่อนรันที่จะพิจารณาตรวจสอบเป็นรันถัดไปด้านล่างเรื่อย ๆ จนกว่าจะพบรันสิ้นสุดบล็อก ถ้าใช้รันสิ้นสุดบล็อก บันทึกจุดเริ่มต้นและจุดปลายรัน พร้อมลบจุดภาพของบล็อกเพื่อที่จะไม่ให้เกิดการตรวจสอบบล็อกซ้ำ แล้วเริ่มต้นการตรวจกวาดภาพใหม่ ในตำแหน่งภาพถัดไปจากจุดปลายของรันเริ่มต้นบล็อกของบล็อกที่ผ่านมา เพื่อหารันเริ่มต้นบล็อกในการแยกบล็อกใหม่ และจะสิ้นสุดการแยกบล็อก ก็ต่อเมื่อการตรวจกวาดภาพได้กระทำถึงมุมล่างขวาสุดของภาพ ซึ่งนั่นเป็นการแสดงว่าภาพได้ถูกแบ่งแยกบล็อกทั้งหมดแล้ว รูปที่ 3.5 แสดงผังงานขั้นตอนของการแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร รูปที่ 3.6 แสดงขั้นตอนการตรวจกวาดภาพเพื่อแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ถ” และรูปที่ 3.7 แสดงบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ผ”, “ถ” และ “บ” ตามลำดับค้นพบในการแยกบล็อก



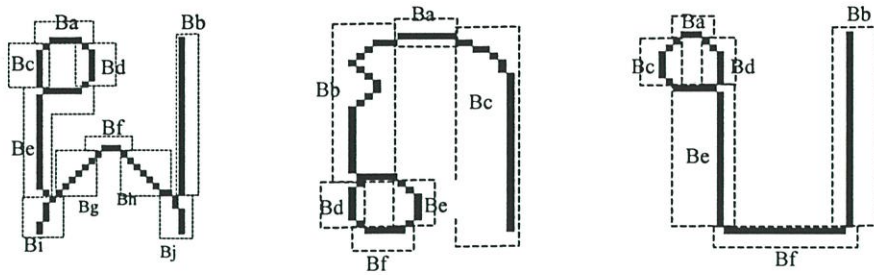
รูปที่ 3.5 ผังงานการแยกบล็อกเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.6 ตัวอย่างการตรวจกวาดภาพเพื่อแยกบล็อก (ก) เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร (ข) – (ช) ลำดับการแยกบล็อกจากบล็อกแรกจนถึงบล็อกสุดท้าย และ (ช) เมื่อการตรวจกวาดภาพถึงจุดภาพล่างขวาสุดแสดงว่าเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรได้ถูกแยกบล็อกจนหมด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

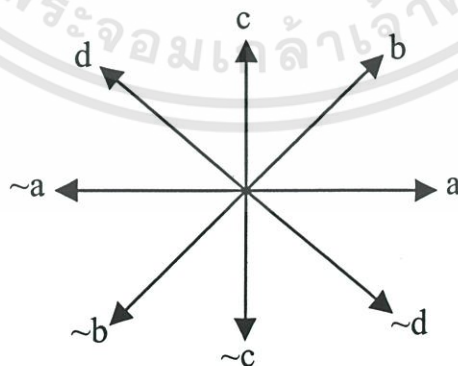


รูปที่ 3.7 ตัวอย่างบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ผ”, “ถ” และ “บ”

จากรูปที่ 3.7 แสดงตัวอย่างบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ผ”, “ถ” และ “บ” เมื่อเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ผ” ประกอบด้วย 10 บล็อก คือ บล็อก Ba มีบล็อกคิกรี (0,2), Bb มีบล็อกคิกรี (0,1), Bc มีบล็อกคิกรี (1,1), Bd มีบล็อกคิกรี (1,1), Be มีบล็อกคิกรี (2,1), Bf มีบล็อกคิกรี (0,2), Bg มีบล็อกคิกรี (1,1), Bh มีบล็อกคิกรี (1,1), Bi มีบล็อกคิกรี (2,0) และบล็อก Bj มีบล็อกคิกรี (2,0) เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ถ” ประกอบด้วย 6 บล็อก คือ บล็อก Ba-Bf และเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “บ” ประกอบด้วย 6 บล็อก คือ บล็อก Ba-Bf ตามลำดับการแยกบล็อกเช่นกัน

3.3 รหัสทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

ทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร ที่เคลื่อนที่ผ่านในแต่ละบล็อก จะถูกพิจารณาแทนด้วยรหัสทิศทาง 8 ทิศทางหรือเรียกว่า D-Code 8 ทิศทางดังรูปที่ 3.8 โดยมีขอบเขตมุมมองของแต่ละทิศทางดังแสดงในตารางที่ 3.1



รูปที่ 3.8 รหัสทิศทางหรือ D-code 8 ทิศทางของการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

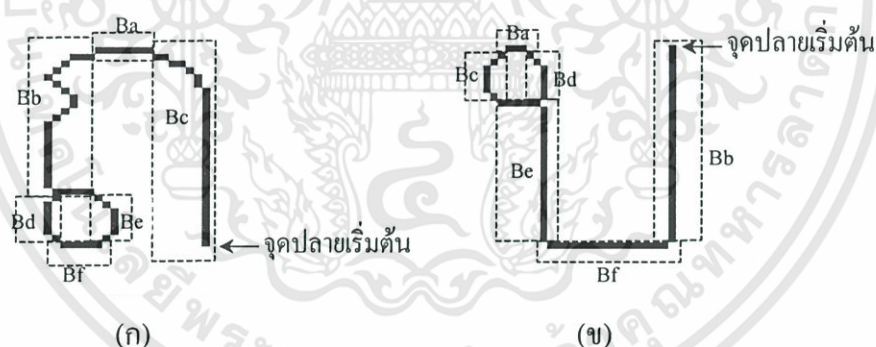
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 3.1 ขอบเขตมุมมองสาขาของรหัสทิศทาง

รหัสทิศทาง	ขอบเขตของมุมมองสาขา (θ)
a	$337.5 < \theta \leq 22.5$
b	$22.5 < \theta \leq 67.5$
c	$67.5 < \theta \leq 112.5$
d	$112.5 < \theta \leq 157.5$
~a	$157.5 < \theta \leq 202.5$
~b	$202.5 < \theta \leq 247.5$
~c	$247.5 < \theta \leq 292.5$
~d	$292.5 < \theta \leq 337.5$

3.4 จุดเริ่มต้นการติดตามทิศทาง

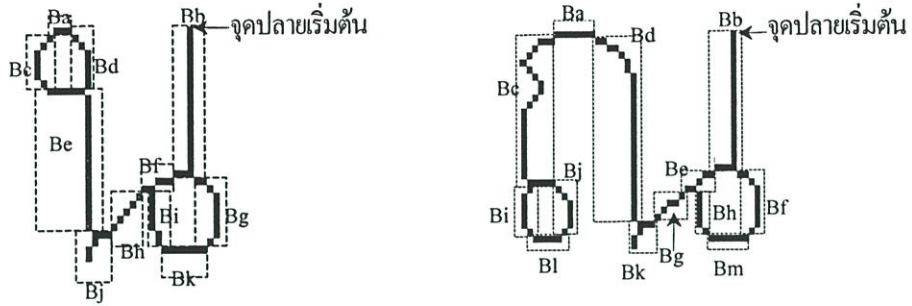
เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรแต่ละตัว จะถูกนำมากำหนดจุดเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ โดยใช้จุดปลายของบล็อกแรกที่มีคิกรี (1,0) เช่น ตัวอักษร “ก, ถ, ภ, า” หรือใช้จุดปลายของบล็อกแรกที่มีคิกรี (0,1) เช่น ตัวอักษร “ข, บ, ม, ย” เป็นจุดปลายเริ่มต้นดังรูปที่ 3.9



รูปที่ 3.9 จุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางที่บล็อก (ก) คิกรี (1,0) และ (ข) คิกรี (0,1)

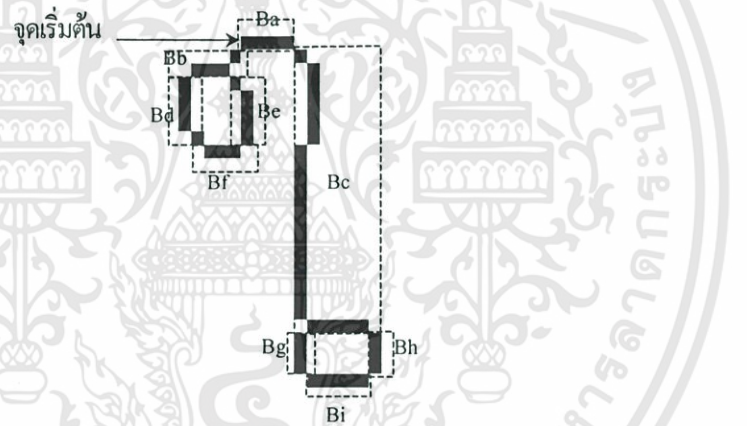
จากรูปที่ 3.9 เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ด” และ “บ” ที่ประกอบด้วยบล็อก Ba, Bb, Bc, Bd, Be และ Bf มีจุดปลายที่บล็อก Bc และ Bb ซึ่งมีบล็อกคิกรี (1,0) และ (0,1) ตามลำดับ เป็นจุดเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง และในกรณีที่เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรไม่มีจุดปลายจากบล็อกคิกรี (1,0) และ (0,1) จะเลือกจุดปลายแรกจากบล็อกคิกรี (0,2) หรือ (2,0) แทนดังรูปที่ 3.10 เมื่อเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “น” และ “ณ” ไม่มีจุดปลายจากบล็อกคิกรี (0,1) และ (1,0) จึงเลือกจุดปลายจากบล็อกคิกรี (0,2) ที่บล็อก Bb แทน

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 3.10 จุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางที่บล็อกดีกรี (0,2)

ในการกำหนดจุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรดังที่ได้กล่าวมาแล้วนั้น ยังมีตัวอักษรบางตัวที่ไม่มีจุดปลาย เช่น เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ใ” จะกำหนดจุดเริ่มต้นการติดตามทิศทาง ที่จุดเริ่มต้นแรกของบล็อกแรกที่ค้นพบในการแยกบล็อกหรือจุดเริ่มต้นของรันแรกของบล็อก Ba ดังรูปที่ 3.11 แทน



รูปที่ 3.11 จุดเริ่มต้นการติดตามทิศทางในกรณีไม่มีจุดปลาย

3.5. การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร เป็นการติดตามการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ จากบล็อกหนึ่งไปยังอีกบล็อกหนึ่ง โดยมีจุดปลายเริ่มต้นตามหัวข้อที่ 3.3 และเคลื่อนที่ไปยังบล็อกที่อยู่ติดต่อด้านล่างหรือด้านบน ในลักษณะหมุนทวนเข็มนาฬิกาไปเรื่อย ๆ จนกระทั่งกลับมายังตำแหน่งจุดเริ่มต้นเดิม โดยมีกฎการเคลื่อนที่ดังนี้

กฎข้อที่ 1 การเคลื่อนที่ผ่านบล็อกจากรันเริ่มต้นบล็อกไปยังรันสิ้นสุดบล็อก หรือจากรันสิ้นสุดบล็อกไปยังรันเริ่มต้นบล็อกนั้น กำหนดให้จำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านเท่ากับ 1 ครั้ง

กฎข้อที่ 2 การเคลื่อนที่ผ่านบล็อกที่ผ่านเพียงรันเริ่มต้นบล็อก หรือรันสิ้นสุดบล็อกเพียงอย่างเดียว นั้น กำหนดให้จำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านเท่ากับ 1/2 ครั้ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากจำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านในแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร สามารถนำมากำหนดทิศทางการเคลื่อนที่และหัวตัวอักษรได้โดยอาศัยคุณสมบัติดังต่อไปนี้

คุณสมบัติที่ 1 บล็อกที่เคลื่อนที่ผ่านเพียง $\frac{1}{2}$ ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวมีจุดแยกของเส้นโครงร่างภาพภายในบล็อก ซึ่งอาจจะเป็นจุดแยกหัวตัวอักษรหรือจุดแยกที่เกิดจากจุดปลายอื่นตัดผ่าน

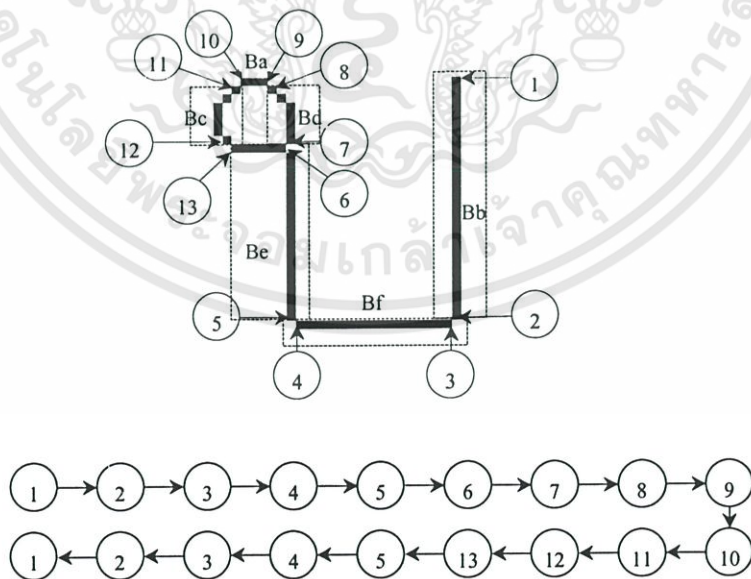
คุณสมบัติที่ 2 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมทั้งหมดเท่ากับ 1 ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวเป็นส่วนหนึ่งของกลุ่มบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษร

คุณสมบัติที่ 3 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมทั้งหมดเท่ากับ $1\frac{1}{2}$ ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวเป็นส่วนหนึ่งของกลุ่มบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษรที่มีจุดแยกหัวตัวอักษรอยู่ภายในด้วย และจะเกิดจากบล็อกที่มีดีกรี (1,2) และ (2,1) เท่านั้น จะถูกพิจารณาเป็นบล็อกหัวตัวอักษร ส่วนจุดแยกหัวตัวอักษรที่อยู่ภายใน จะถูกนำไปใช้ในการพิจารณาจำแนกตัวอักษรกลุ่มคล้าย

คุณสมบัติที่ 4 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมทั้งหมดตั้งแต่ 2 ครั้งขึ้นไป จะถูกนำมาพิจารณาทิศทางการเคลื่อนที่ โดยมีมุมองศา $\theta = \tan^{-1} m$ เมื่อ m คือ ความชันของเส้นโครงร่างภายในบล็อก จากจุดผ่านเข้าบล็อกไปยังจุดผ่านออกจากบล็อก และแทนค่ามุม θ ด้วยรหัสทิศทางดังตารางที่ 3.1

คุณสมบัติที่ 5 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่าน 1 ครั้งติดต่อกัน 2 ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวมีจุดปลายอยู่ภายในบล็อก

จากเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรในรูปที่ 3.9 และ 3.10 สามารถแสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “บ” และ “น” ได้ดังต่อไปนี้



รูปที่ 3.12 ลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “บ”

$$\text{Block Following} = Bb \rightarrow Bf \rightarrow Bh \rightarrow \frac{1}{2}Bj \rightarrow Be \rightarrow Bd \rightarrow Ba \rightarrow Bc \rightarrow Be \rightarrow Bj \rightarrow Bj \rightarrow Bh \rightarrow \frac{1}{2}Bf \rightarrow Bi \rightarrow Bk \rightarrow Bg \rightarrow Bb \quad (3.8)$$

$$= 2Bb \rightarrow 1\frac{1}{2}Bf \rightarrow 2Bh \rightarrow 2\frac{1}{2}Bj \rightarrow 2Be \rightarrow \underbrace{Bd \rightarrow Ba \rightarrow Bc}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \rightarrow Bi \rightarrow Bk \rightarrow Bg \quad (3.9)$$

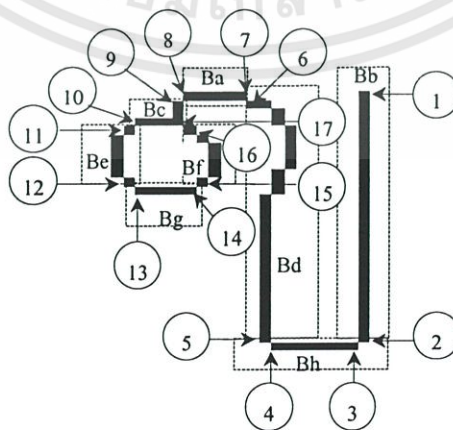
$$= \theta_{Bb} \rightarrow H1 \rightarrow \theta_{Bh} \rightarrow \theta_{Bj} \rightarrow \theta_{Bc} \rightarrow H2 \quad (3.10)$$

$$\text{D-Code "น"} = (\sim c) \rightarrow H1 \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H2 \quad (3.11)$$

จากสมการ (3.8) แสดงลำดับการเคลื่อนที่ผ่านในแต่ละบล็อกของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร “น” โดยมีจุดเริ่มต้นที่จุดปลายของบล็อก Bb ซึ่งมีบล็อกดิกรี (0,2) ผ่านไปยังบล็อก Bf, Bh, Bj, Be, Bd, Ba, Bc, Be, Bj, Bh, Bi, Bf, Bk, Bg และวกกลับมายังบล็อก Bb ซึ่งเป็นจุดเริ่มต้นอีกครั้ง สมการ (3.9) แสดงจำนวนครั้งรวมทั้งเคลื่อนที่ผ่านในแต่ละบล็อก ซึ่งบล็อก Bd, Ba และ Bc เป็นกลุ่มบล็อกของหัวตัวอักษร H2 โดยมีบล็อก Be ซึ่งมีจำนวนครั้งรวมทั้งเคลื่อนที่ผ่านเท่ากับ 2 และเป็นบล็อกติดต่อกับกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษรเป็นบล็อกจุดแยกหัวตัวอักษรที่มีทิศทางการเคลื่อนที่ขึ้นหรือทิศทาง c เข้าหาหัวตัวอักษร H2 และบล็อก Bi, Bk และ Bg เป็นกลุ่มบล็อกของหัวตัวอักษร H1 โดยมีบล็อก Bf ซึ่งมีจำนวนครั้งรวมทั้งเคลื่อนที่ผ่านเท่ากับ 1½ และติดต่อกับกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษรเป็นบล็อกจุดแยกหัวตัวอักษร

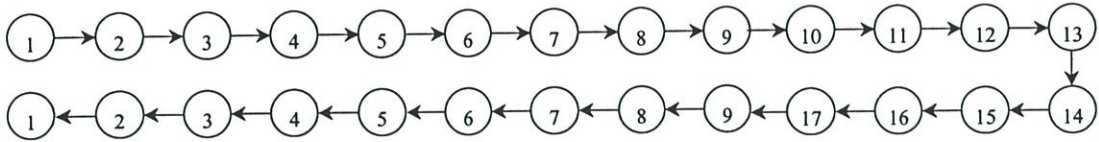
จากการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษรดังที่ได้กล่าวมาแล้วนั้น สามารถแสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร โดยใช้จุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางที่จุดปลายแรกของบล็อกดิกรี (0,1), (1,0), (0,2) และในกรณีที่เส้น โครงร่างภาพตัวอักษรไม่มีจุดปลายเริ่มต้นได้ดังต่อไปนี้

ตัวอย่างที่ 1 ตัวอย่างการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร “จ”



รูปที่ 3.14 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร “จ”

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

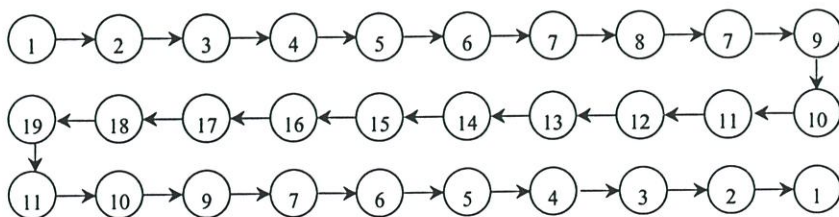
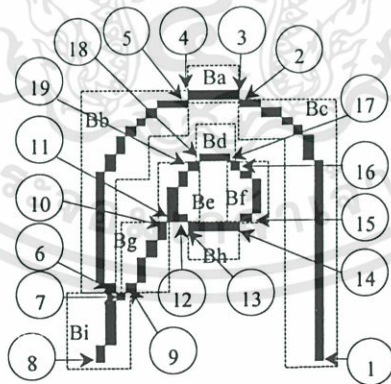


รูปที่ 3.14 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ข” (ต่อ)

$$\begin{aligned}
 \text{Block Following} &= Bb \rightarrow Bh \rightarrow Bd \rightarrow Ba \rightarrow Bc \rightarrow Be \rightarrow Bg \rightarrow Bf \rightarrow Bc \rightarrow Ba \rightarrow Bd \rightarrow Bh \rightarrow Bb \\
 &= 2Bb \rightarrow 2Bh \rightarrow 2Bd \rightarrow 2Ba \rightarrow 2Bc \rightarrow \underbrace{Be \rightarrow Bg \rightarrow Bf}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \\
 &= \theta_{Bb} \rightarrow \theta_{Bh} \rightarrow \theta_{Bd} \rightarrow \theta_{Ba} \rightarrow H1 \\
 \text{D-Code “ข”} &= (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow H1
 \end{aligned}$$

รูปที่ 3.14 แสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ข” ที่ประกอบด้วย 8 บล็อก คือ บล็อก Ba-Bh โดยมีจุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างที่บล็อก Bb ซึ่งมีบล็อกคี่กริ (0,1) บล็อก Be, Bg และ Bf เป็นกลุ่มบล็อกส่วนประกอบหัวตัวอักษร โดยมีจุดแยกหัวตัวอักษรที่บล็อก Bc ซึ่งเป็นบล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมเท่ากับ 2 ครั้ง และเป็นบล็อกติดต่อกับกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษรที่มีทิศทางเคลื่อนที่ลงเข้าหาหัวตัวอักษร H1

ตัวอย่างที่ 2 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ค”



รูปที่ 3.15 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ค”

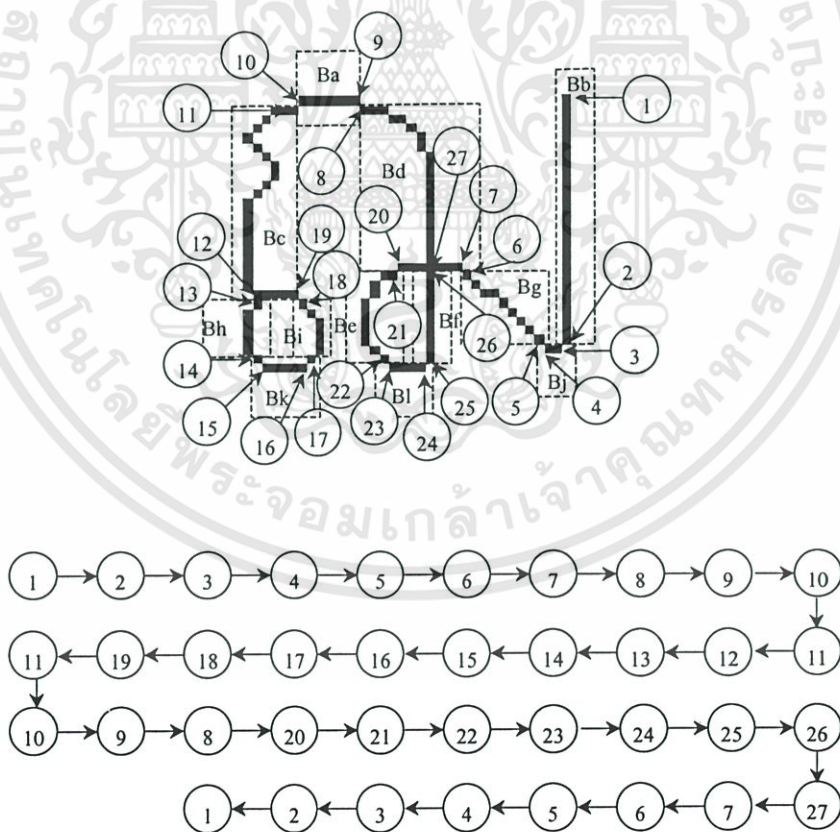
$$\begin{aligned} \text{Block Following} &= Bc \rightarrow Ba \rightarrow Bb \rightarrow Bi \rightarrow Bj \rightarrow Bg \rightarrow \frac{1}{2}Be \rightarrow Bh \rightarrow Bf \rightarrow Bd \rightarrow Be \rightarrow Bg \rightarrow \frac{1}{2}Bi \rightarrow Bb \rightarrow Ba \rightarrow Bc \\ &= 2Bc \rightarrow 2Ba \rightarrow 2Bb \rightarrow 2\frac{1}{2}Bi \rightarrow 2Bg \rightarrow 1\frac{1}{2}Be \rightarrow Bh \rightarrow Bf \rightarrow Bd \\ & \hspace{15em} \underbrace{\hspace{10em}}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \end{aligned}$$

$$= \theta_{Bc} \rightarrow \theta_{Ba} \rightarrow \theta_{Bb} \rightarrow \theta_{Bi} \rightarrow \theta_{Bg} \rightarrow H1$$

$$\text{D-Code "ค"} = c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow b \rightarrow H1$$

รูปที่ 3.15 แสดงการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ค” ที่ประกอบด้วย 9 บล็อกคือ บล็อก Ba-Bi โดยมีจุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างที่บล็อก Bc มีบล็อกคิกรี (1,0) และมีบล็อก Bh, Bf, Bd เป็นกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษร H1 โดยมีบล็อก Be เป็นบล็อกจุดแยกหัวตัวอักษร ซึ่งเป็นบล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมเท่ากับ 1/2 ครั้ง เป็นบล็อกติดต่อกับกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษร

ตัวอย่างที่ 3 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ฉ”



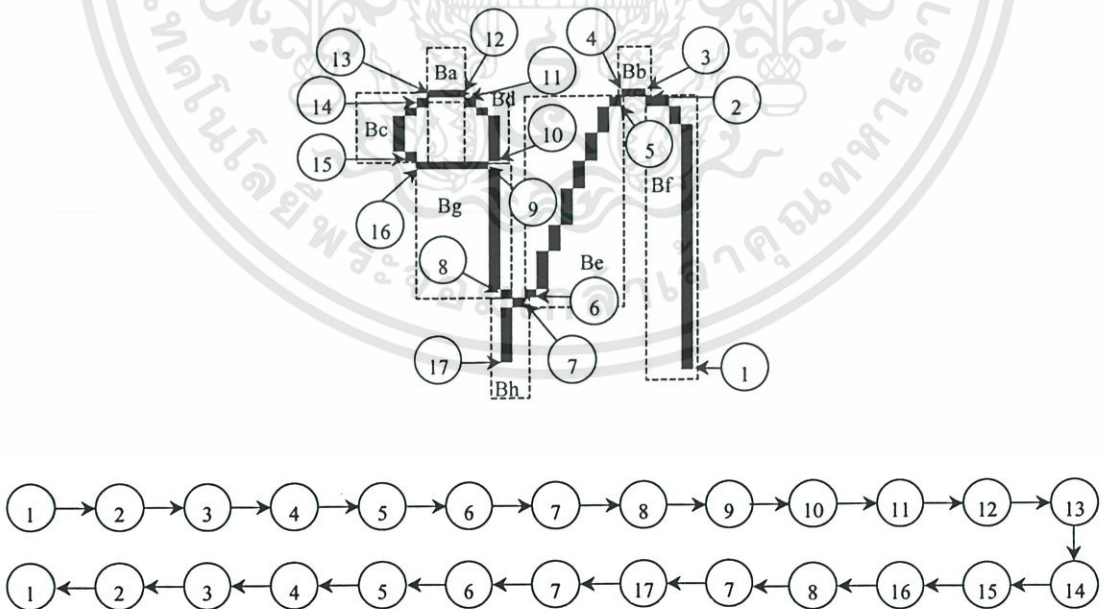
รูปที่ 3.16 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ฉ”

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
 \text{Block Following} &= Bb \rightarrow Be \rightarrow Bg \rightarrow \frac{1}{2}Bk \rightarrow Bd \rightarrow Ba \rightarrow Bc \rightarrow Bi \rightarrow Bl \rightarrow Bj \rightarrow Bc \rightarrow Ba \rightarrow Bd \rightarrow Bk \rightarrow Bk \rightarrow \\
 &Bg \rightarrow \frac{1}{2}Be \rightarrow Bh \rightarrow Bm \rightarrow Bf \rightarrow Bb \\
 &= 2Bb \rightarrow 1\frac{1}{2}Be \rightarrow 2Bg \rightarrow 2\frac{1}{2}Bk \rightarrow 2Bd \rightarrow 2Ba \rightarrow \underbrace{2Bc \rightarrow Bi \rightarrow Bl \rightarrow Bj}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \rightarrow \underbrace{Bh \rightarrow Bm \rightarrow Bf}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \\
 &= \theta_{Bb} \rightarrow H1 \rightarrow \theta_{Bg} \rightarrow \theta_{Bk} \rightarrow \theta_{Bd} \rightarrow \theta_{Ba} \rightarrow \theta_{Bc} \rightarrow H2 \\
 \text{D-Code "ณ"} &= (\sim c) \rightarrow H1 \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H2
 \end{aligned}$$

รูปที่ 3.17 แสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ณ” ที่ประกอบด้วย 13 บล็อกคือ บล็อก Ba-Bm ซึ่งไม่มีจุดปลายจากบล็อกคิกรี (0,1) หรือ (1,0) จึงใช้จุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างที่บล็อก Bb ซึ่งมีบล็อกคิกรี (0,2) แทน และมีบล็อก Bh, Bm, Bf เป็นกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษร H1 โดยมีบล็อก Be ซึ่งมีจำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่าน 1/2 ครั้ง เป็นบล็อกจุดแยกหัวตัวอักษร H1 มีบล็อก Bi, Bl, Bj เป็นกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษร H2 โดยมีบล็อก Bc ซึ่งเป็นบล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมเท่ากับ 2 ครั้ง และเป็นบล็อกติดต่อกับกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษรเป็นบล็อกจุดแยกหัวตัวอักษร H2 ที่มีทิศทางลงเข้าหาหัวตัวอักษร

ตัวอย่างที่ 5 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”



รูปที่ 3.18 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท”

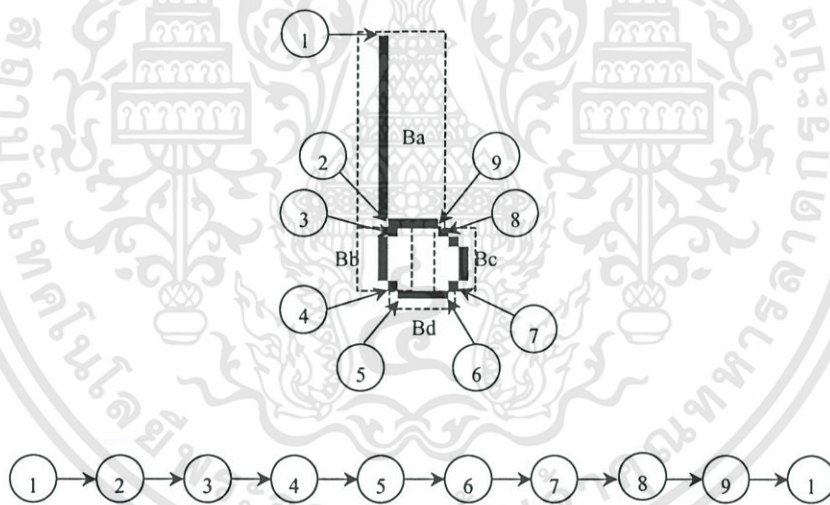
$$\begin{aligned} \text{Block Following} &= Bf \rightarrow Bb \rightarrow Bc \rightarrow \frac{1}{2}Bh \rightarrow Bg \rightarrow Bd \rightarrow Ba \rightarrow Bc \rightarrow Bg \rightarrow Bh \rightarrow Bh \rightarrow Bc \rightarrow Bb \rightarrow Bf \\ &= 2Bf \rightarrow 2Bb \rightarrow 2Bc \rightarrow 2\frac{1}{2}Bh \rightarrow 2Bg \rightarrow \underbrace{Bd \rightarrow Ba \rightarrow Bc}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \end{aligned}$$

$$= \theta_{Bf} \rightarrow \theta_{Bb} \rightarrow \theta_{Bc} \rightarrow \theta_{Bh} \rightarrow \theta_{Bg} \rightarrow H1$$

$$\text{D-Code "ท"} = c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H1$$

รูปที่ 3.18 แสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ท” ที่ประกอบด้วย 8 บล็อก คือ บล็อก Ba-Bh และมีจุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างที่บล็อก Bf ซึ่งมีบล็อกคิกรี (1,0) มีบล็อก Bd, Ba, Bc เป็นกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษร H1 โดยมีบล็อก Bg ซึ่งเป็นบล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมเท่ากับ 2 ครั้ง และเป็นบล็อกติดต่อกับกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษรเป็นบล็อกจุดแยกหัวตัวอักษร ที่มีทิศทางขึ้นเข้าหาหัวตัวอักษร

ตัวอย่างที่ 6 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ”



รูปที่ 3.19 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ”

$$\text{Block Following} = Ba \rightarrow Bb \rightarrow Bd \rightarrow Bc \rightarrow Ba$$

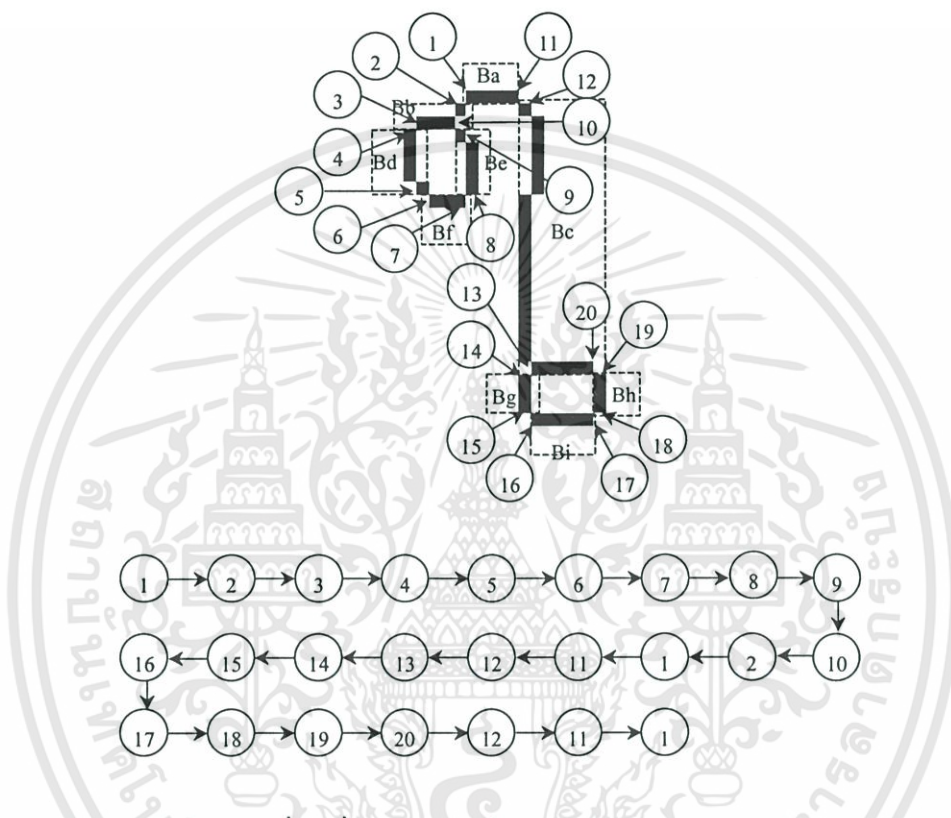
$$= 2Ba \rightarrow \underbrace{Bb \rightarrow Bd \rightarrow Bc}_{\text{(หัวตัวอักษร)}}$$

$$= \theta_{Ba} \rightarrow H1$$

$$\text{D-Code "เ"} = (\sim c) \rightarrow H1$$

รูปที่ 3.19 แสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ” ที่ประกอบด้วย 4 บล็อก คือ บล็อก Ba-Bd และมีจุดปลายเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างที่บล็อก Ba ซึ่งมีบล็อกคิกรี (0,2) โดยมีบล็อก Bc, Bd, Bb เป็นกลุ่มบล็อกหัวตัวอักษร

ตัวอย่างที่ 7 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ”



รูปที่ 3.20 ตัวอย่างลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ”

$$\begin{aligned}
 \text{Block Following} &= Bb \rightarrow Bd \rightarrow Bf \rightarrow Be \rightarrow Bb \rightarrow Ba \rightarrow Bc \rightarrow Bg \rightarrow Bi \rightarrow Bh \rightarrow Bc \rightarrow Ba \\
 &= \underbrace{2Bb \rightarrow Bd \rightarrow Bf \rightarrow Be \rightarrow 2Ba}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \rightarrow \underbrace{2Bc \rightarrow Bg \rightarrow Bi \rightarrow Bh}_{\text{(หัวตัวอักษร)}} \\
 &= \theta_{Bb} \rightarrow H1 \rightarrow \theta_{Ba} \rightarrow \theta_{Bc} \rightarrow H2 \\
 \text{D-Code “เ”} &= (\sim b) \rightarrow H1 \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow H2 \\
 &= H1 \rightarrow b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow H2
 \end{aligned}$$

รูปที่ 3.19 แสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “เ” ที่ประกอบด้วย 9 บล็อก คือ บล็อก Ba-Bi และไม่มีจุดปลายเริ่มต้นในการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง จะใช้จุดเริ่มต้นที่จุดเริ่มต้นแรกของบล็อกแรกที่ค้นพบหรือจุดเริ่มต้นของรันแรกของบล็อก Ba เป็นจุดเริ่มต้นแทน

บทที่ 4

การวิเคราะห์ภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่หาได้จากกระบวนการทำภาพบางและกำจัดส่วนเกินแล้ว จะถูกนำมาวิเคราะห์ความแตกต่างของลักษณะโครงสร้าง เพื่อนำมากำหนดรหัสแทนภาพตัวอักษร ในการจำแนกภาพตัวอักษรแต่ละตัวในการรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย [11] ดังต่อไปนี้

4.1 การแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ (Rough Classification)

เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรแต่ละตัวจะถูกนำมาจำแนกกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ ตามจำนวนบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร โดยแบ่งออกเป็น 4 กลุ่ม (Class) ใหญ่ ๆ ซึ่งแต่ละกลุ่มประกอบด้วยตัวอักษรภาษาไทยดังแสดงในตารางที่ 4.1

ตารางที่ 4.1 ตัวอย่างการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบตามจำนวนบล็อกของเส้นโครงร่าง

กลุ่มที่ (Class)	จำนวนบล็อก (nB)	ตัวอักษร (CrodiaUPC)
C1	$NB \leq 6$	กง ด บ ป ก ข ร ร ว ฎ า โ ก ิ ก ี ก ่ ก ื ก ึ ก ุ ก ู ก ำ
C2	$6 < nB \leq 9$	ข ค จ ฉ ฎ ฑ ฑ อ ใ ไ ใ ใ ก ี ก ี
C3	$9 < nB \leq 12$	ช ฐ ฒ น ผ ฝ ฟ พ ม ล ศ ห ๆ ก ี ก ี
C4	$NB > 12$	ฆ ฉ ฒ ฎ ฎ ฑ ฒ ษ ส พ ย

4.2 การแบ่งตัวอักษรอย่างละเอียด (Fine Classification)

จากการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ ตามจำนวนบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรในตารางที่ 4.1 แล้วนั้น ตัวอักษรในแต่ละกลุ่มย่อยจะถูกนำมาจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียดอีกครั้งหนึ่ง ด้วยการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรดังแสดงในตารางที่ 4.2

ตารางที่ 4.2 ตัวอย่างการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างฟอนต์ CrodiaUPC

กลุ่มที่	ตัวอักษร	ทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง (D-Code)	ตัวอักษรคล้าย
C1	ก	$c \rightarrow a \rightarrow (\sim c)$	
	ง	$(\sim d) \rightarrow a \rightarrow c \rightarrow H$	
	ถ	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	(ภ, ฤ)*

ตารางที่ 4.2 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างฟอนต์ CrodiaUPC (ต่อ)

กลุ่มที่	ตัวอักษร	ทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง	ตัวอักษรคล้าย
C1	บ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(ป, ย)*
	ป	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(บ, ย)*
	ภ	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	(ถ, ฤ)*
	ย	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(บ, ป)*
	ร	$d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	(ธ, โ)**
	ว	$b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	ใ**
	ฤ	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	(ถ, ภ)*
	เ	$(\sim c) \rightarrow H$	กี*
	า	$b \rightarrow a \rightarrow (\sim c)$	
	โ	$d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	(ธ, ร)**
	กิ	H	กั*
	กี	$(\sim c) \rightarrow H$	เ*
	กั	$(\sim c)$	กั*
	กั	$(\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	กั	$(\sim c)$	กั*
	กั	$(\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow H$	
	กั	$(\sim b) \rightarrow H$	
	กู	$c \rightarrow H$	
	กู	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(บ, ป, ย)*
	ก้า	H	กี*
C2	ข	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	ญ*
	ค	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow H$	ค*
	จ	$b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow H$	อ*
	ญ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	ข*
	ค	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow H$	ค*
	ท	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	๗**
	ธ	$d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	(โ, ร)**
	อ	$b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow H$	จ*
	ไ	$(\sim d) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 4.2 ตัวอย่างการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างฟอนต์ CrodiaUPC (ต่อ)

กลุ่มที่	ตัวอักษร	ทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง	ตัวอักษรคล้าย
C2	ใ	$H \rightarrow b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	จ**
	๑	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	ท**
	กิ	$H \rightarrow H$	
	กึ	$(\sim c) \rightarrow H \rightarrow c$	
C3	ช	$(\sim d) \rightarrow H \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow H$	
	ฐ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow (\sim d) \rightarrow a \rightarrow c \rightarrow H$	
	ต	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow H$	
	น	$(\sim c) \rightarrow H \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	ผ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(ฝ, พ, ฟ)*
	ฝ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(ผ, พ, ฟ)*
	พ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(ผ, ฝ, ฟ)*
	ฟ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	(ผ, ฝ, พ)*
	ม	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow H \rightarrow c \rightarrow H$	
	ถ	$b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	
	ศ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim c)$	
	ห	$c \rightarrow H \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	ๆ	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow H$	
	กึ	$(\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	
กึ	$(\sim b) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow a \rightarrow (\sim d) \rightarrow H$		
C4	ฌ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow H \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	ฌ**
	ฉ	$b \rightarrow a \rightarrow (\sim c) \rightarrow H \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	ช	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	ฌ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow H \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	
	ฉ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow (\sim d) \rightarrow a \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	ฉ**
	ฉ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow (\sim d) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow a \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	ฉ**
	ท	$c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 4.2 ตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างฟอนต์ CrodiaUPC (ต่อ)

กลุ่มที่	ตัวอักษร	ทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่าง	ตัวอักษรคล้าย
C4	ฒ	$(\sim c) \rightarrow d \rightarrow H \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow$ $(\sim c) \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow H$	ฒ**
	ณ	$(\sim c) \rightarrow H \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H$	
	ษ	$(\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow H \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	ศ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim c) \rightarrow H \rightarrow (\sim c)$	
	พ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow d \rightarrow (\sim a) \rightarrow (\sim b) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	
	ฮ	$(\sim b) \rightarrow H \rightarrow (\sim c) \rightarrow (\sim a) \rightarrow c \rightarrow H$	

* กลุ่มคล้ายที่เกิดขึ้นทุกฟอนต์

** กลุ่มคล้ายที่เกิดขึ้นบางฟอนต์

4.3 การจำแนกตัวอักษรที่คล้ายกัน

เนื่องจากตัวอักษรภาษาไทยมีความแตกต่างกันถึง 3 ระดับ และมีความละเอียดอ่อน ในการลากเส้นเชื่อมต่อกันเป็นตัวอักษร ทำให้การแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรภาษาไทยด้วยจำนวนบล็อกรูปร่างของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร และการจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียดด้วยการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษร ดังแสดงในตารางที่ 4.2 นั้น ยังมีตัวอักษรบางตัวในแต่ละกลุ่มย่อยมีทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพที่เหมือนกัน ซึ่งสามารถแบ่งกลุ่มลักษณะการคล้ายของตัวอักษรได้ 2 กลุ่ม (Group) คือ กลุ่มคล้ายที่เกิดขึ้นทุกฟอนต์และกลุ่มคล้ายที่เกิดขึ้นบางฟอนต์ดังตารางที่ 4.3 จึงจำเป็นต้องใช้วิธีการพิเศษเพิ่มขึ้นในการจำแนกตัวอักษรออกจากกลุ่มตัวอักษรคล้ายเหล่านั้น เพื่อเป็นการเพิ่มประสิทธิภาพในระบบการรู้จำ

ตารางที่ 4.3 กลุ่มตัวอักษรที่มีลักษณะคล้ายกัน

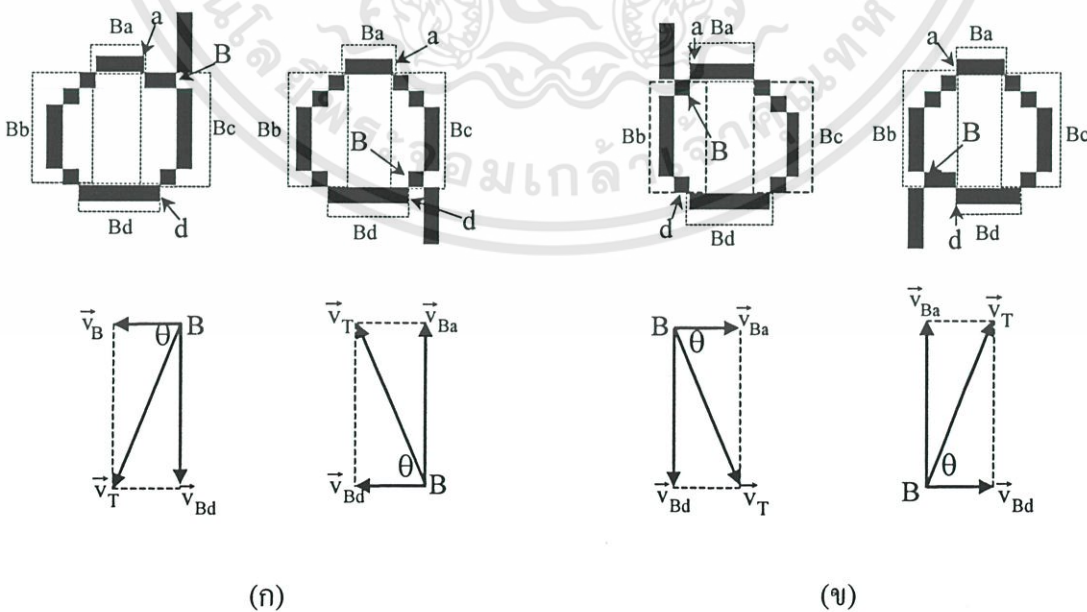
กลุ่มคล้ายที่	ลักษณะการคล้าย	กลุ่มย่อย	ตัวอักษรคล้าย
G1	ทุกฟอนต์	C1	“ถ, ฏ, ฑ” และ “บ, ป, ย, สระอู” และ “สระอิ, สระอา” และ “สระอี, ี” และ “ไม้เอก, จัตวา”
		C2	“ข, ฃ” และ “ค, ฅ” และ “จ, ฌ”
		C3	“ผ, ฝ, พ, ฟ”
G2	บางฟอนต์	C1-C2	“ร, ฌ, โ” และ “ว, ใ”
		C2	“ท, ฑ”
		C4	“ฒ, ฃ” และ “ณ, ญ”

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.3.1 การพิจารณาทิศทางหัวตัวอักษร (Direction of Head)

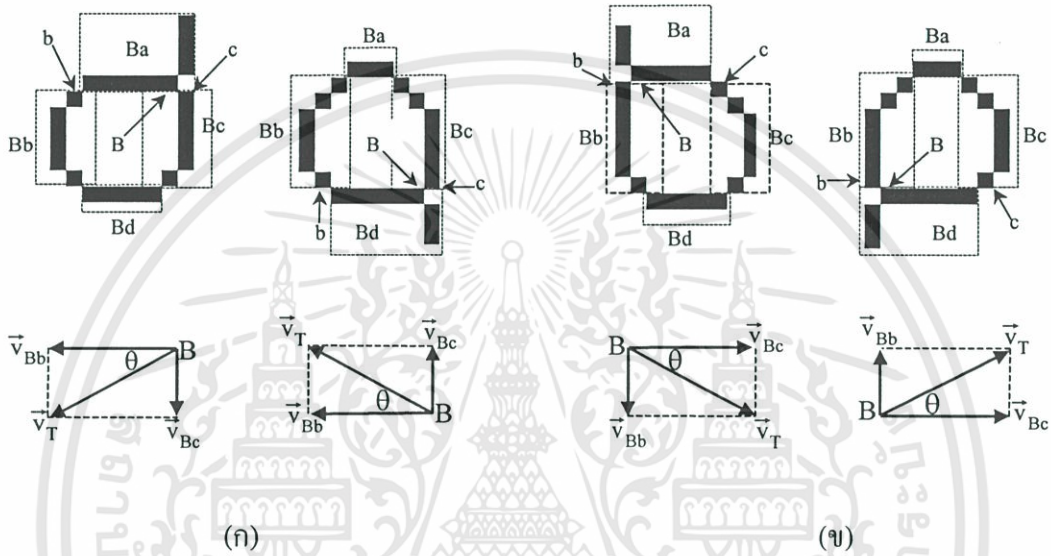
การพิจารณาทิศทางหัวตัวอักษรจะถูกนำมาจำแนกตัวอักษรในกลุ่มคล้าย G1 และ G2 โดยในกลุ่มคล้าย G1 เป็นการแยกภาพตัวอักษร “ภ” ออกจาก “ถ, ฏ” และภาพตัวอักษร “ย” ออกจากภาพตัวอักษร “บ, ป, สระอุ” ในกลุ่มย่อย C1 หรือแยกภาพตัวอักษร “ค” ออกจาก “ก” หรือแยกภาพตัวอักษร “จ” ออกจาก “อ” ในกลุ่มย่อย C2 หรือแยกภาพตัวอักษร “ผ, ฝ” ออกจาก “พ, ฟ” ในกลุ่มย่อย C3 เป็นต้นและในกลุ่มคล้าย G2 เป็นการแยกภาพตัวอักษร “ร” ออกจาก “ธ, โ” และแยกภาพตัวอักษร “ว” ออกจาก “ไ” เป็นต้น ซึ่งตัวอักษรกลุ่มคล้ายเหล่านี้ จะมีความแตกต่างกันเฉพาะในทิศทางทวนของหัวตัวอักษรเท่านั้น ดังนั้นในการที่จะแยกภาพตัวอักษรแต่ละตัวออกจากกลุ่มคล้ายเหล่านี้ได้นั้น จะต้องพิจารณาทิศทางของหัวตัวอักษรเป็นหลัก โดยในวิทยานิพนธ์นี้จะพิจารณาหัวตัวอักษรใน 2 ทิศทาง คือ หัวหันซ้ายหรือหัวซ้าย (Left Head: Hl) ซึ่งได้แก่ ตัวอักษร “บ, ป, พ, ฟ, ร, ค, ภ, ฏ, ว” และหัวหันขวาหรือหัวขวา (Right Head: Hr) ได้แก่ ตัวอักษร “ก, ถ, ฐ, ผ, ฝ, ย, ฤ, โ, ไ” โดยจะเป็นการพิจารณาเวกเตอร์รวมที่จุดแยกหัวตัวอักษรไปยังบล็อกที่ติดต่อด้านบนหรือบล็อกติดริบและบล็อกที่ติดต่อด้านล่างหรือบล็อกติดริบล่างซึ่งแบ่งพิจารณาได้ 2 กรณี คือ

กรณีที่ 1 เมื่อกลุ่มบล็อกเส้น โครงร่างหัวตัวอักษรมีบล็อกที่มีคุณสมบัติตามข้อ 3 ในหัวข้อที่ 3.5 จุดแยกจะเป็นจุดสิ้นสุดรันหรือเป็นจุดเริ่มต้นรัน ของรันเริ่มต้นบล็อกกรณีบล็อกติดริบ (2,1) หรือจุดแยกจะเป็นจุดสิ้นสุดรันหรือเป็นจุดเริ่มต้นรัน ของรันสิ้นสุดบล็อกกรณีบล็อกติดริบ (1,2) จากรูปที่ 4.1 เวกเตอร์จากจุดแยกหัวตัวอักษร (จุด B) ไปยังบล็อกที่เป็นส่วนประกอบของหัวตัวอักษรบล็อกติดริบนหรือบล็อกติดริบล่างหรือจุด a และ d คือ \vec{V}_{Ba} และ \vec{V}_{Bd} ตามลำดับ



รูปที่ 4.1 ตัวอย่างการคำนวณทิศทางทวนของหัวตัวอักษรกรณีที่ 1 (ก) หัวหันซ้าย (ข) หัวหันขวา เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นอนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

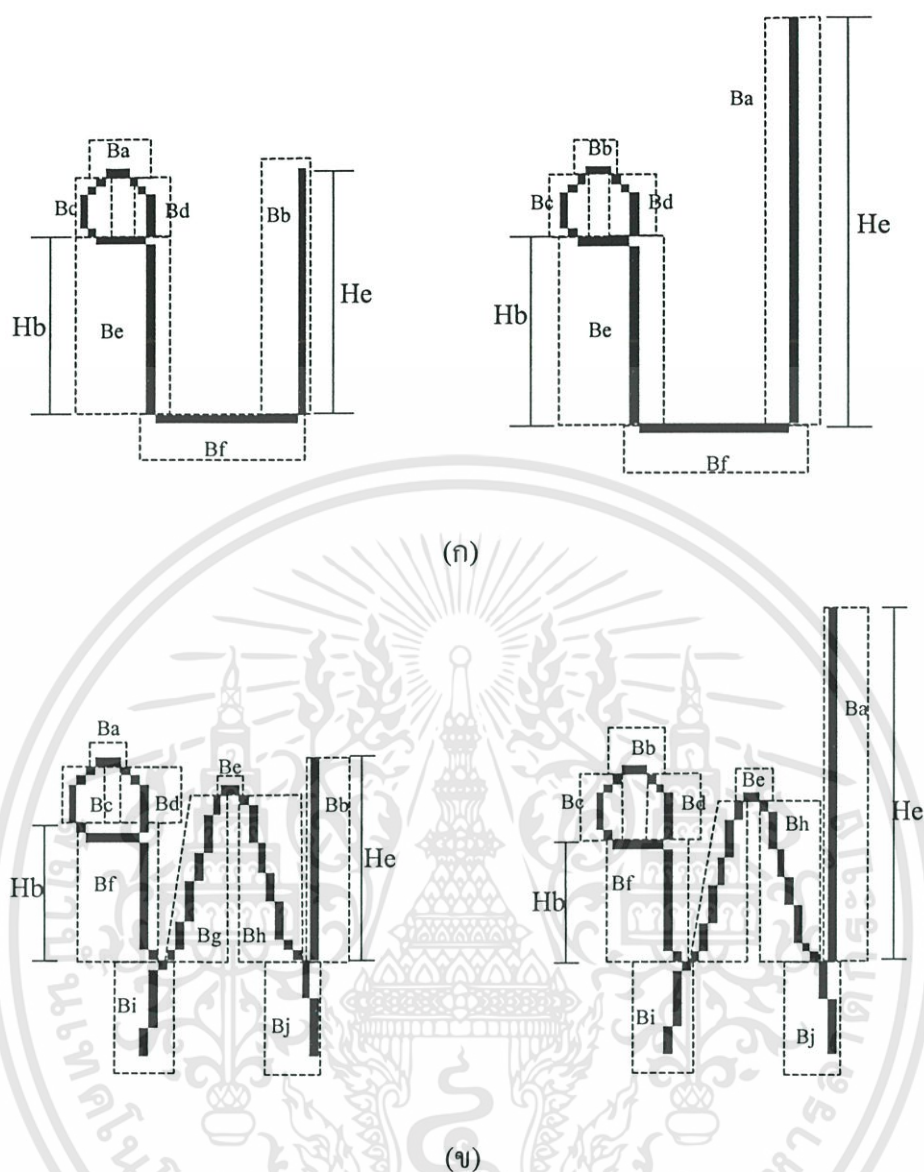
กรณีที่ 2 กลุ่มบล็อกเส้น โครงร่างหัวตัวอักษร ไม่มีบล็อกที่มีคุณสมบัติตามข้อ 3 ในหัวข้อที่ 3.5 จุดแยกจะเป็นจุดเริ่มต้นรันหรือจุดสิ้นสุดรัน ของรันเริ่มต้นบล็อกกรณีทิศทางเคลื่อนที่ขึ้นเข้าหาหัวตัวอักษร หรือจุดแยกจะเป็นจุดเริ่มต้นรันหรือจุดสิ้นสุดรัน ของรันสิ้นสุดบล็อกกรณีทิศทางเคลื่อนที่ลงเข้าหาหัวตัวอักษรของบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร จากรูปที่ 4.2 เวกเตอร์จากจุดแยก (จุด B) ไปยังบล็อกที่เป็นส่วนประกอบของหัวตัวอักษรบล็อกคิกริบหรือบล็อกคิกรีล่าง หรือจุด b และ c คือ \vec{V}_{Bb} และ \vec{V}_{Bc} ตามลำดับ



รูปที่ 4.2 ตัวอย่างการคำนวณทิศทางการหันของหัวตัวอักษรกรณีที่ 2 (ก) หัวหันซ้าย (ข) หัวหันขวา จากทั้ง 2 กรณี เวกเตอร์รวมหรือ \vec{V}_T ที่หาได้จะมีทิศทาง $90 < \theta < 270$ สำหรับตัวอักษรหัวหันซ้ายดังรูปที่ 4.1 (ก) และ 4.2 (ก) และ \vec{V}_T มีทิศทาง $90 > \theta > 270$ สำหรับตัวอักษรหัวหันขวาดังรูปที่ 4.1 (ข) และ 4.2 (ข)

4.3.2 การหาอัตราส่วนความสูงของบล็อก (Height Block Ratio)

การหาอัตราส่วนความสูงของบล็อกจะถูกนำมาใช้สำหรับจำแนกตัวอักษรกลุ่มคล้าย G1 เช่น แยกภาพตัวอักษร “บ” ออกจาก “ป” หรือแยกภาพตัวอักษร “พ” ออกจาก “ฟ” หรือแยกภาพตัวอักษร “ผ” ออกจาก “ฝ” หรือแยกภาพตัวอักษร “ด” ออกจาก “ถ” หรือแยกภาพตัวอักษร “จ” ออกจาก “ฉ” และ “ช” ออกจาก “ฌ” ในกลุ่มคล้าย G2 เป็นต้น ซึ่งเป็นการหาอัตราส่วนความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นกับบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร เป็นตัวกำหนดในการแยกตัวอักษรกลุ่มคล้ายทั้ง 2 กลุ่ม ดังรูปที่ 4.3 เมื่อ H_c คือ ความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นและ H_b คือ ความสูงของบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร

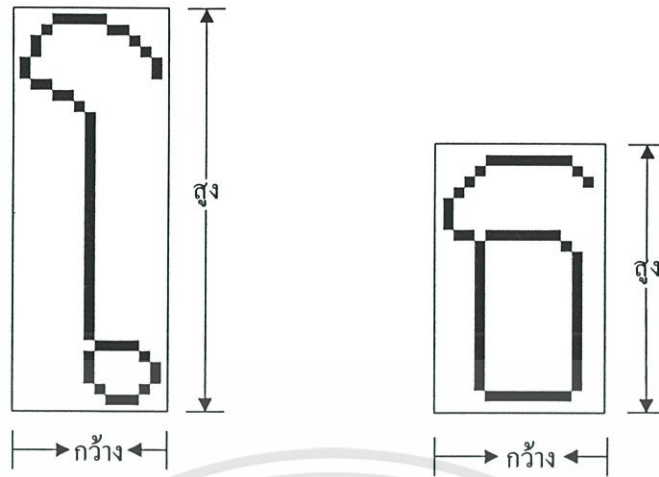


รูปที่ 4.3 แสดงอัตราส่วนความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นกับบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร

จากรูปที่ 4.3 (ก) แสดงการหาอัตราส่วนความสูงของบล็อกในการแยกภาพตัวอักษร “บ” และ “ป” ออกจากกัน โดยมีจุดปลายเริ่มต้นที่บล็อก Bb และ Ba ตามลำดับ และมีบล็อก Be เป็นบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร และรูปที่ 4.3 (ข) การแยกภาพตัวอักษร “พ” และ “ฟ” ออกจากกัน โดยมีจุดปลายเริ่มต้นที่บล็อก Bb และ Ba ตามลำดับ และบล็อก Bf เป็นบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษรเหมือนกัน

4.3.3 การพิจารณาจำนวนทิศทาง a ของการเคลื่อนที่ (a Direction)

การพิจารณาจำนวนทิศทาง a จะถูกนำมาใช้ในการแยกภาพตัวอักษรกลุ่มคล้าย G2 กลุ่มย่อย C4 คือ แยกภาพตัวอักษร “ฐ” ออกจาก “ฐ” บางฟอนต์ตัวอักษรที่มีรอยหยักแตกต่างที่ไม่ชัดเจน ซึ่งจะเป็นการพิจารณาทิศทางการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกก่อนการลดรหัสทิศทาง ดังรูปที่ 4.4 เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



อัตราส่วนของตัวอักษร=สูง/กว้าง

รูปที่ 4.5 การหาอัตราส่วนของตัวอักษรในการแยกภาพตัวอักษร “โ” กับ “ธ”

4.3.5 การพิจารณาระดับตัวอักษร (Character Level)

เนื่องจากตัวอักษรภาษาไทยมีอยู่ด้วยกัน 3 ระดับ คือ ระดับบน กลาง และล่างนั้น จะถูกนำมาพิจารณาในการจำแนกภาพตัวอักษรกลุ่มคล้าย “สระอู” ออกจากภาพตัวอักษร “บ, ป, ย” และแยกภาพตัวอักษร “เ” ออกจาก “สระอี” โดยใช้ตัวอักษรพยัญชนะระดับกลางที่วิเคราะห์ได้ก่อนหน้านั้น เป็นจุดพิจารณาระดับ

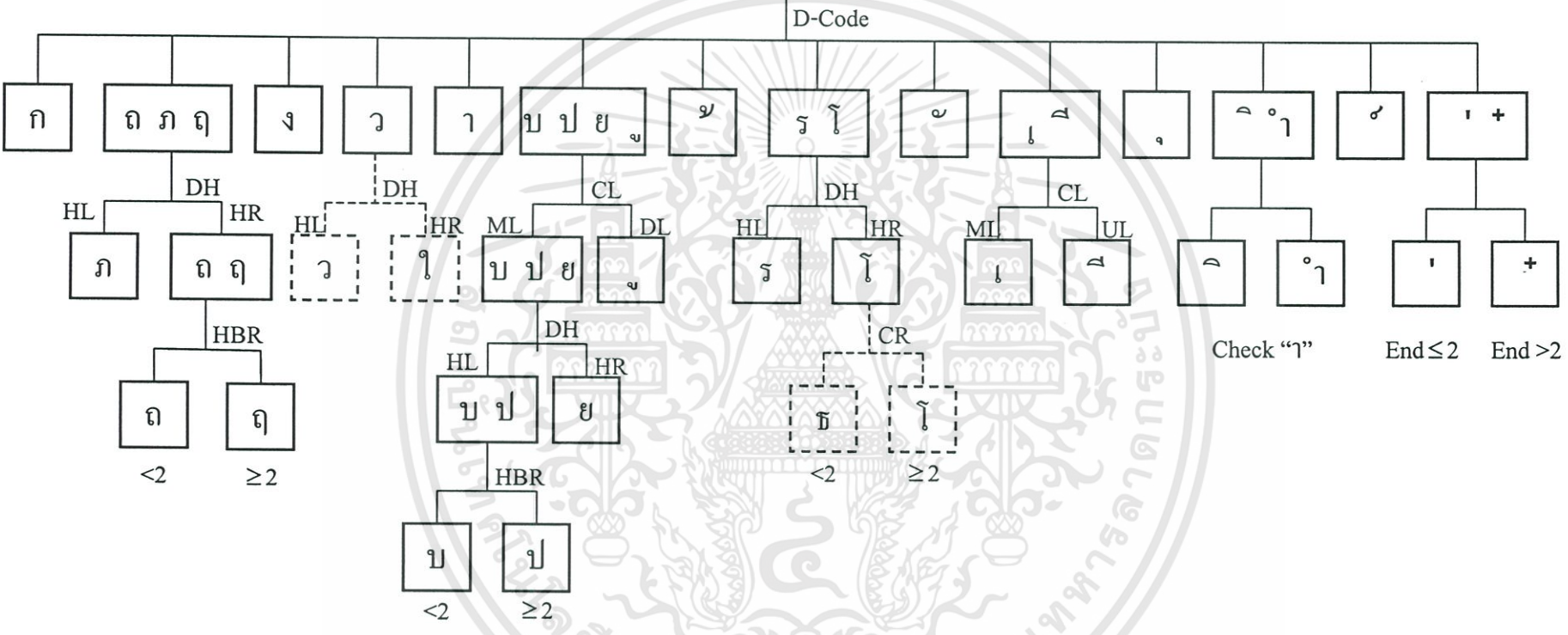
ส่วนการแยกภาพตัวอักษร “สระอี” และ “สระอำ” นั้น จะพิจารณาพยัญชนะหรือสระระดับกลางตัวแรกที่ตามหลังมา ถ้าใช่สระ “า” แสดงว่าเป็น “สระอำ” ถ้าไม่ใช่ “า” แสดงว่าเป็น “สระอี” ส่วน “ไม้เอก” กับ “จัตวา” จะใช้จำนวนจุดปลายในการจำแนก ถ้ามากกว่า 2 แสดงว่าเป็น “จัตวา”

4.4 แผนผังโครงร่างต้นไม้ของตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

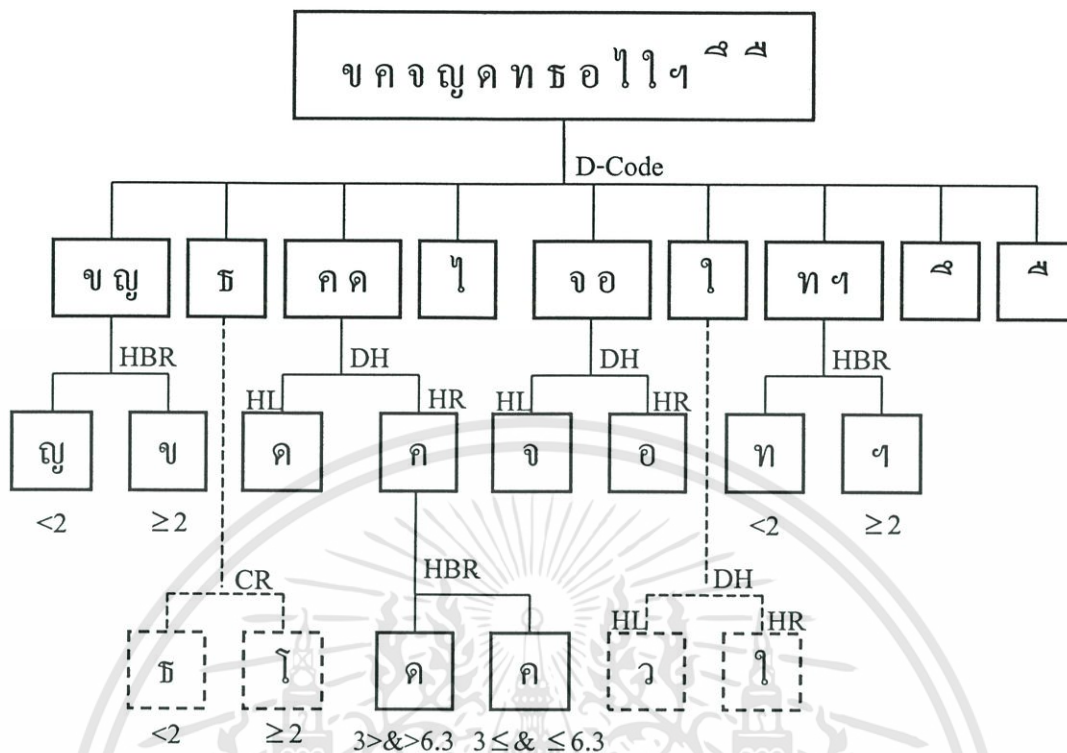
จากการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบตามจำนวนบล็อก การจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียดด้วยทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ และการจำแนกตัวอักษรที่คล้ายกันด้วยวิธีการข้างต้นแล้วนั้น สามารถที่จะจำแนกตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยได้ โดยการทำแผนผังโครงร่างแบบต้นไม้ (Tree structure) ดังรูปที่ 4.6-4.10 เมื่อ เส้นปะ คือ ตัวอักษรกลุ่มคล้าย G2 และ DH แทนการพิจารณาทิศทางหัวตัวอักษร ที่มี HL แทนหัวหันซ้าย HR แทนหัวหันขวา HBR แทนการหาอัตราส่วนความสูงของบล็อกเริ่มต้นกับบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร NaD แทนจำนวนทิศทาง a ของการเคลื่อนที่ CR คือ การหาอัตราส่วนของตัวอักษรระหว่างความสูงและความกว้างของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร และ CL คือ ระดับตัวอักษร เมื่อ UL, ML และ DL คือ ระดับตัวอักษรบน กลาง และล่างตามลำดับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

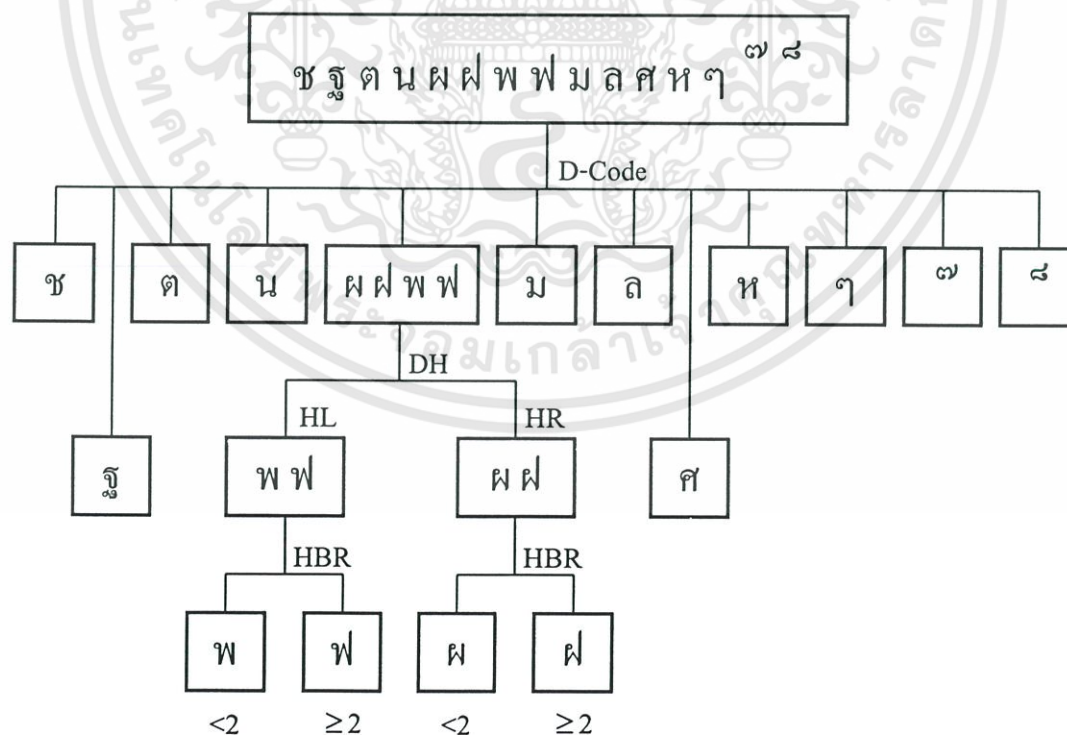
กงถบปภยรวฤาเโัฒ ' ๗ + ๗๗ ๑ ๗ ๑



รูปที่ 4.7 แผนผังโครงสร้างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C1

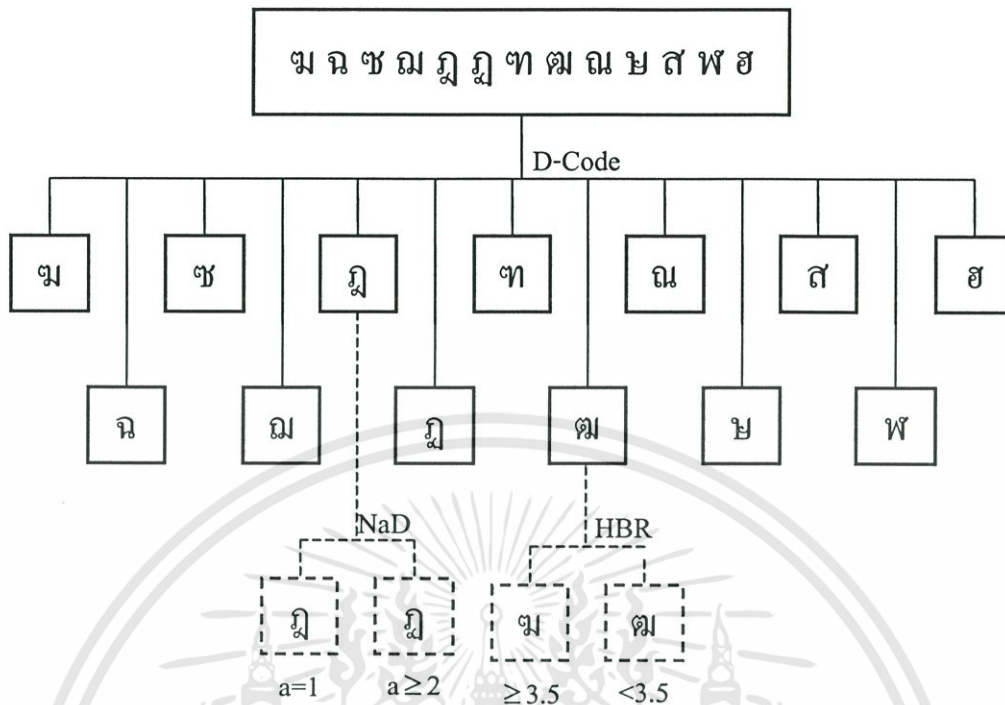


รูปที่ 4.8 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C2



รูปที่ 4.9 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C3

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



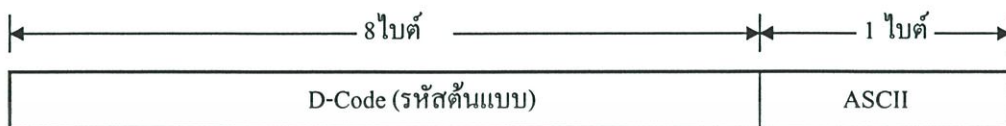
รูปที่ 4.10 แผนผังโครงร่างต้นไม้ตัวอักษรกลุ่ม C4

4.5 การจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูล

โปรแกรมการรู้จำก่อนนำไปใช้งาน จะต้องผ่านการเรียนรู้จำตัวอักษรต้นแบบก่อน เพื่อใช้เป็นฐานข้อมูลในการเปรียบเทียบกับภาพตัวอักษรอื่นที่ป้อนเข้ามาเพื่อการรู้จำ โดยฐานข้อมูลตัวอักษรต้นแบบจะแบ่งเป็น 4 แฟ้มข้อมูล (File) ตามจำนวนการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบด้วยจำนวนของบล็อกเส้นโครงร่าง และรหัสทิศทางแต่ละภาพตัวอักษรจะใช้หน่วยความจำในการจัดเก็บจำนวน 9 ไบต์ โดย 8 ไบต์แรก จะใช้จัดเก็บรหัสทิศทางหรือ D-Code (a, b, c, d, (~a), (~b), (~c), (~d) และ H) โดยใช้ทิศทางละ 4 บิต สามารถแสดงทิศทางได้สูงสุดจำนวน 16 ทิศทางรวมหัวตัวอักษรด้วย ซึ่งเพียงพอต่อจำนวนทิศทางสูงสุดของตัวอักษรภาษาไทย และไบต์สุดท้ายหรือไบต์ที่ 9 จะใช้เก็บ ASCII Code ของตัวอักษรนั้น ลักษณะของการจัดเก็บแสดงได้ ดังรูปที่ 4.11 (ก) และรหัสตัวอักษรตัวต่อไปก็จะถูกจัดเก็บเรียงต่อเนื่องกันไปเรื่อย ๆ ดังแสดงในรูปที่ 4.11(ข)

ในการจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูลนั้น เมื่อโปรแกรมไม่สามารถที่จะทำการวิเคราะห์การรู้จำภาพตัวอักษรตัวใดได้ เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้จะปรากฏให้เห็นบนจอของคอมพิวเตอร์ จากนั้นผู้ใช้โปรแกรมจะต้องทำการตัดสินใจเลือกกว่าเป็นเส้นโครงร่างของภาพตัวอักษรใด ด้วยการกดเลือกจากแป้นพิมพ์ของคอมพิวเตอร์ เมื่อผู้ใช้โปรแกรมป้อนค่าเข้าไป โปรแกรมก็จะเก็บรหัสที่วิเคราะห์ได้ 8 ไบต์ลงในฐานข้อมูลก่อน จากนั้นถึงจะเก็บ

รหัส ASCII Code ของตัวอักษรที่ป้อนเข้าไปเป็นไบต์ที่ 9 เป็นรหัสตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูลเพิ่มขึ้นต่อไป



(ก)

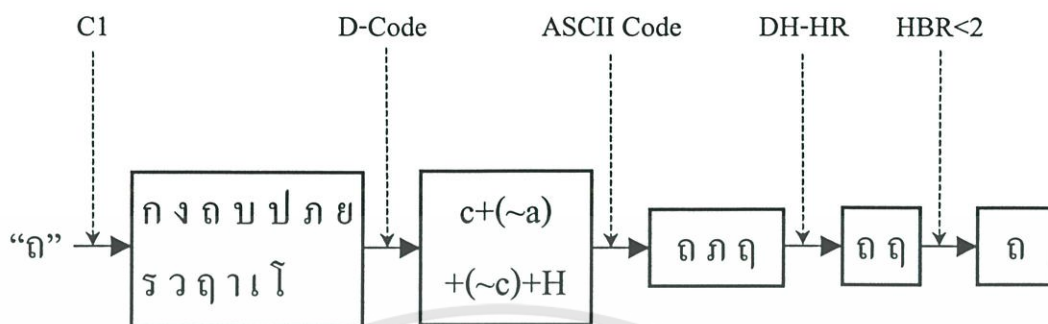
รหัสต้นแบบ	ASCII	รหัสต้นแบบ	ASCII	รหัสต้นแบบ	ASCII	รหัสต้นแบบ	ASCII
------------	-------	------------	-------	------------	-------	------------	-------

(ข)

รูปที่ 4.11 (ก) ลักษณะการจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบ (ข) การจัดเรียงรหัสตัวอักษรในฐานข้อมูล

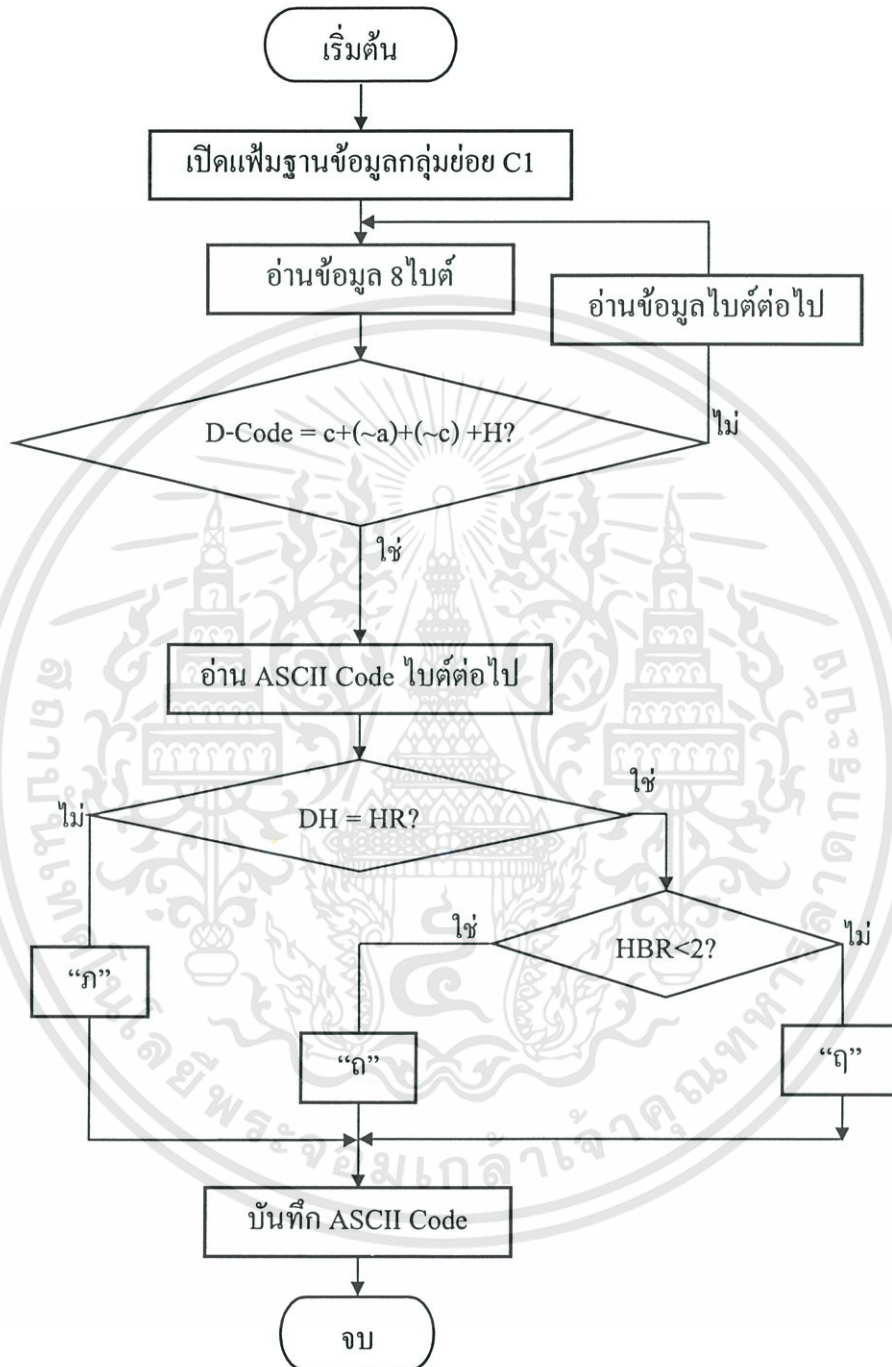
4.6 การเปรียบเทียบรหัสแทนภาพตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้ กับรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบ

ในการเปรียบเทียบรหัสแทนภาพตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้ กับรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูลนั้น เมื่อภาพตัวอักษรผ่านกระบวนการจัดเตรียมข้อมูลภาพก่อนการรู้จำ เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรที่ได้จะถูกนำมาแยกบล็อกเพื่อกำหนดกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ และหาทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรที่ผ่านในแต่ละบล็อก จากนั้นจะค้นหารหัสตัวอักษรต้นแบบจากเพิ่มฐานข้อมูลตัวอักษรต้นแบบตามกลุ่มย่อยที่วิเคราะห์ได้ อ่านรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบในเพิ่มฐานข้อมูล 8 ไบต์แรกขึ้นมาเปรียบเทียบกับรหัสแทนภาพตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้ สำหรับเปรียบเทียบทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรตัวนั้น ถ้าเหมือนกันอ่านไบต์ที่ 9 ว่าเป็น ASCII Code ของตัวอักษรใด และถ้าเป็นตัวอักษรกลุ่มคล้ายก็ใช้เทคนิคพิเศษดังที่กล่าวมาในการจำแนกตัวอักษร พร้อมทั้งจัดเก็บ ASCII Code ของตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้ รูปที่ 4.12 แสดงตัวอย่างขั้นตอนการรู้จำภาพตัวอักษร “ถ” และในรูปที่ 4.13 ผังงานการเปรียบเทียบรหัสแทนภาพตัวอักษร “ถ” กับรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูล และรูปที่ 4.14 แสดงผังงานการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร



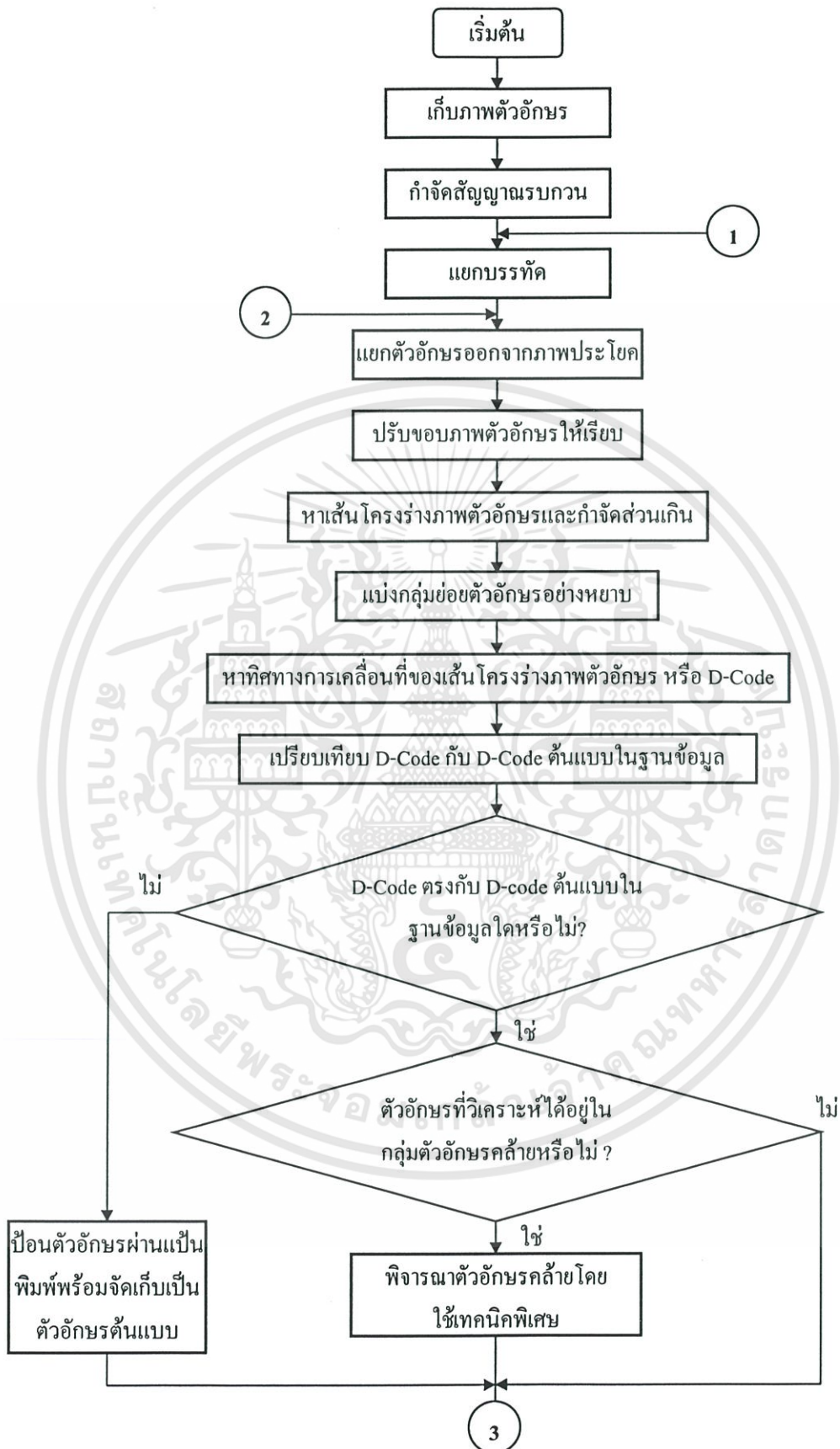
รูปที่ 4.12 ขั้นตอนของการรู้จำภาพตัวอักษร “ด”

จากรูปที่ 4.12 แสดงขั้นตอนของการวิเคราะห์การรู้จำภาพตัวอักษร “ด” โดยเมื่อภาพตัวอักษร “ด” ผ่านกระบวนการจัดเตรียมข้อมูลภาพก่อนการรู้จำ ภาพตัวอักษร “ด” จะเหลือเฉพาะเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรคงที่ได้กล่าวมาแล้วในบทที่ 2 เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ด” จะถูกนำมาจำแนกกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบด้วยการแยกบล็อก และหาทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรที่ผ่านในแต่ละบล็อก ซึ่งเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ด” สามารถที่จะแยกบล็อกได้ทั้งหมด 6 บล็อก อยู่ในกลุ่มย่อยที่ C1 ร่วมกันกับเส้นโครงร่างภาพของตัวอักษร “ก, ง, บ, ป, ภ, ย, ร, ว, ฎ, า, โ” และมีรหัสทิศทางการเคลื่อนที่หรือว่า D-Code เป็น $c+(\sim a) + (\sim c) + H$ ซึ่งจะเหมือนกันกับรหัสทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “ด, ภ, ฎ” ในกลุ่ม C1 ด้วยกัน ดังนั้นจะต้องใช้เทคนิคพิเศษในการจำแนกตัวอักษรกลุ่มคล้าย โดยการพิจารณาทิศทางหัวตัวอักษรก่อน ซึ่งจะพบว่าอยู่ในกลุ่มตัวอักษรหัวขวา คือ ตัวอักษร “ด” และ “ฎ” จากนั้นพิจารณาอัตราส่วนความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นกับบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษรเพื่อแยกภาพตัวอักษร “ด” และ “ฎ” ซึ่งจะพบว่า มีค่าน้อยกว่า 2 ซึ่งได้แก่ ตัวอักษร “ด” นั้นเอง



รูปที่ 4.13 ผังงานการเปรียบเทียบรหัสทิศทางภาพตัวอักษร “ถ”

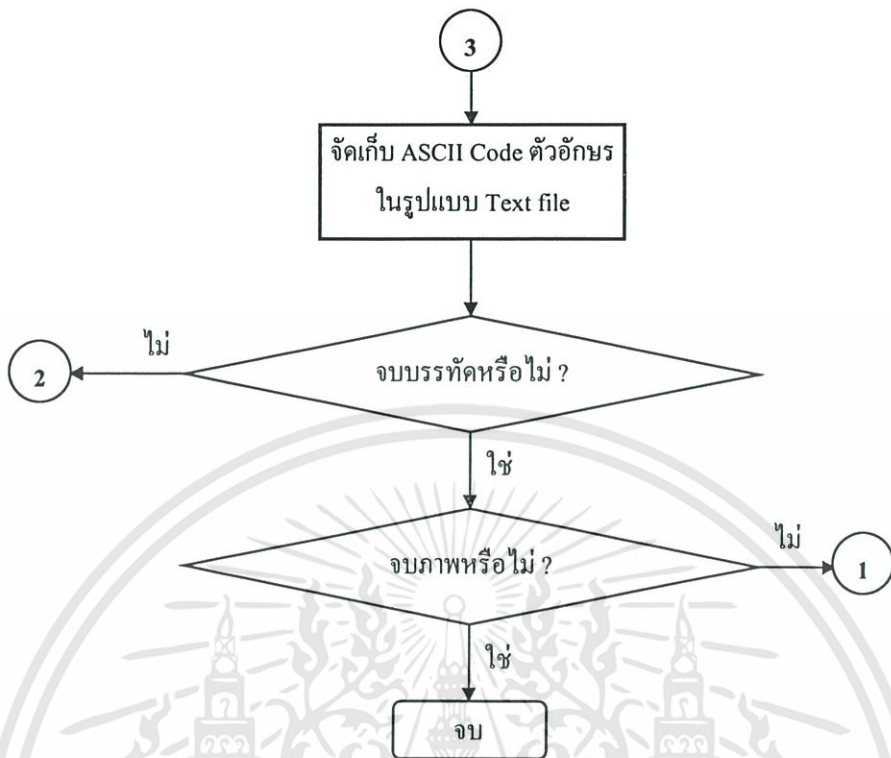
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.14 ผังงานการรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย โดยการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น

โครงร่างภาพตัวอักษร

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 4.14 ฟังงานการรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย โดยการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้น
โครงสร้างภาพตัวอักษร (ต่อ)

บทที่ 5

การทดลองและผลการทดลอง

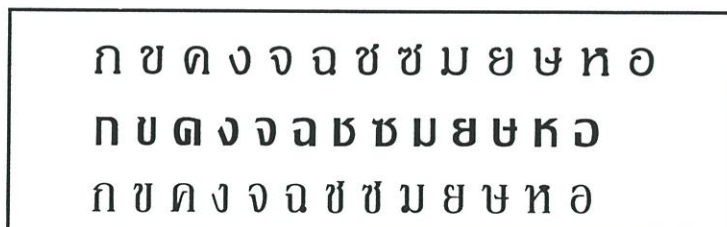
รูปแบบของตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ใช้กันอยู่โดยทั่วไปในปัจจุบันนี้ สามารถที่จะจำแนกออกได้เป็น 4 กลุ่มใหญ่ ๆ [3] คือ

กลุ่มที่ 1 คือ แบบมีหัวกลมเป็นตัวอักษรที่แสดงเอกลักษณ์เฉพาะของภาษาไทย มีรูปแบบที่อ่านง่าย มีระเบียบ เช่น ตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ใช้ใน Microsoft word ฟอนต์ AngsanaUPC, BrowaniaUPC, CordiaUPC เป็นต้น เป็นรูปแบบที่ใช้สำหรับการสื่อสารที่เป็นทางการ เช่น หนังสือหรือเอกสารต่าง ๆ ดังแสดงในรูปที่ 5.1



รูปที่ 5.1 ตัวอย่างรูปแบบตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยแบบมีหัว

กลุ่มที่ 2 แบบหัวตัดหรือไม่มีหัวกลม เป็นรูปแบบที่ลอกเลียนแบบการเขียนด้วยปากกาหัวตัดหรือปากกาปลายแบน ลักษณะของหัวตัวอักษรจึงคล้ายกับการตั้งมุมมองสายปลายปากกาที่จับเขียน เช่น ตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่ใช้ใน Microsoft word ฟอนต์ JasmineUPC, LilyUPC, KodchiangUPC เป็นต้น มักใช้ขนาดใหญ่กว่าตัวอักษรปรกติ สำหรับงานที่เน้นหรือเรียกความสนใจดังแสดงในรูปที่ 5.2



รูปที่ 5.2 ตัวอย่างรูปแบบตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยแบบหัวตัดหรือไม่มีหัวกลม

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กลุ่มที่ 3 แบบคัดลายมือหรือเรียกว่าเป็นตัวอาลักษณ์ เป็นรูปแบบตัวอักษรที่เลียนแบบการเขียนด้วยปากกาปลายแหลม มักมีความหนาบางของเส้นต่างกัน ใช้สำหรับงานที่ต้องการให้เกิดริ้วและยกย่องเช่น ในปฏิญญาบัตรหรือบัตรเชิญ เป็นต้น

กลุ่มที่ 4 แบบประดิษฐ์ เป็นรูปแบบที่เกิดจากการเขียนอย่างอิสระไม่มีแบบแผน เพื่อดึงดูดความสนใจมักใช้เป็นหัวเรื่องหรือป้ายประกาศ

จากรูปแบบหรือฟอนต์ตัวอักษรพิมพ์ทั้ง 4 กลุ่ม ขนาดของตัวอักษรที่ใช้ในการพิมพ์ ในงานต่าง ๆ โดยทั่วไปสามารถจำแนกได้ดังนี้

ขนาด 6-12 พอยต์ เป็นตัวอักษรขนาดเล็ก ที่ใช้สำหรับงานที่มีเนื้อที่จำกัดและมีข่าวสารมาก เช่น สลากยาหรือใช้บรรยายได้ภาพของสิ่งพิมพ์ที่ใช้ตัวธรรมดาเรียงพิมพ์เนื้อเรื่อง

ขนาด 14-19.5 พอยต์ เป็นตัวธรรมดาที่ใช้เรียงพิมพ์เนื้อเรื่องสิ่งพิมพ์ทั้งหมด ที่ไม่ต้องการเน้นเป็นตัวพิมพ์ที่ใช้มากที่สุด สำหรับงานหนังสือทั่วไป ยกเว้น หนังสือสำหรับเด็กหรือคนแก่

ขนาด 24-32 พอยต์ เป็นตัวอักษรที่ใช้ สำหรับหนังสือเด็กหรือคนแก่ หรือการเน้นข้อความประกาศต่าง ๆ

ขนาด 40-70 พอยต์ เป็นตัวอักษรที่ใช้สำหรับ ประกาศ ใบปลิว หรือพาดหัวข่าวหนังสือพิมพ์ เพื่อเรียกความสนใจ

ดังนั้นในวิทยานิพนธ์นี้ จึงเลือกทดลองกับตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่มีลักษณะรูปแบบหรือฟอนต์และขนาดที่เป็นทางการมีใช้โดยแพร่หลายนั่นคือ ตัวอักษรในกลุ่มที่ 1 หรือแบบมีหัวกลมขนาด 14, 16 และ 18 พอยต์

5.1 หลักเกณฑ์การทดลอง

หลักเกณฑ์ในการทดลองมีผลอย่างมากต่อผลการทดลอง หรือประสิทธิภาพการรู้จำของระบบ เช่น หลักเกณฑ์การคัดเลือกกลุ่มตัวอย่างสำหรับให้ระบบเรียนรู้และกลุ่มข้อมูลที่นำมาทดสอบ เมื่อนำมาป้อนให้ระบบทำงาน ปรากฏว่าในการทดลองนั้นไม่ได้ผลดีเท่าที่ควร เนื่องจากตัวอักษรที่นำมาเรียนรู้นั้น มีผลกับระบบการรู้จำ ไม่ว่าจะเป็นฟอนต์ตัวอักษรที่แตกต่างกัน ขนาดที่แตกต่างกัน เป็นส่วนหนึ่งที่มีผลต่อความสามารถการรู้จำรูปแบบนั้น ๆ ได้ ดังนั้นจึงจำเป็นต้องเลือกข้อมูลที่จะใช้ในการสอนการเรียนรู้ของระบบให้เป็นตัวแทนของกลุ่มข้อมูล ทำให้เป็นเรื่องที่หาข้อยุติค่อนข้างลำบาก ว่าการพัฒนากระบวนการทดสอบ การป้อนข้อมูลใหม่เช่นนี้ ควรมีหลักเกณฑ์อย่างไร หรือรวมทั้งเรื่องของความยากง่ายของอินพุตด้วย เช่น มีการป้อนภาพตัวอักษรที่มีความคลุมเครือในขณะที่ยังให้อินพุตนั้น มาให้มนุษย์อ่านเองก็ยังสามารถเกิดความไม่แน่ใจหรืออาจอ่านผิดได้ เนื่องจากภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ที่ปรากฏในสิ่งพิมพ์หรือเอกสารต่าง ๆ นั้น มีปัญหา

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ก	14	19	1		20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ข	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ค	14	20			19	1		18		2
	16	20			20			20		
	18	19	1		19	1		19	1	
ฅ	14	17		3	12	8		19		1
	16	13		7	20			20		
	18	20			19	1		20		
ง	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
จ	14	19	1		20			19		1
	16	18	2		20			19		1
	18	20			20			20		
ฉ	14	18	1	1	20			20		
	16	19		1	20			20		
	18	19		1	20			19		1
ช	14	15	4	1	20			12	8	
	16	19	1		20			19	1	
	18	19	1		20			20		
ซ	14	17	2	1	10	10		10	8	2
	16	19		1	12	7	1	13	7	
	18	19		1	11	8	1	14	4	2
ฌ	14	19		1	19		1	20		
	16	20			20			20		
	18	19	1		20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ญ	14	19	1		20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ฉ	14	10	9	1	16	3	1	17	3	
	16	13	7		18	2		20		
	18	19	1		17	3		20		
ฎ	14	16	2	2	8	12		18	1	1
	16	15	5		20			19	1	
	18	19	1		9	8	3	19		1
ฐ	14	18		2	20			17	2	1
	16	19		1	18		2	16		4
	18	20			17		3	20		
ฑ	14	18		2	20			17		3
	16	19		1	20			20		
	18	19		1	20			15	1	4
ฒ	14	18		2	13	7		19	1	
	16	11	7	2	15	5		20		
	18	19	1		20			20		
ณ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	19	1		20			20		
ด	14	15	5		20			20		
	16	10	10		20			19		1
	18	20			18	2		20		
ต	14	15	3	2	19	1		20		
	16	20			19	1		20		
	18	17		3	20			19		1
ถ	14	20			20			20		
	16	19		1	20			20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ท	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	19		1	20			20		
ฑ	14	16	3	1	20			19		1
	16	19		1	20			20		
	18	19		1	18		2	20		
น	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
บ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ป	14	20			20			19	1	
	16	19		1	19	1		20		
	18	20			20			19	1	
ผ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ฝ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
พ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ฟ	14	20			20			20		
	16	19	1		18	1	1	20		
	18	19		1	20			20		
ภ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ม	14	19		1	20			20		
	16	20			20			19		1
	18	20			20			20		
ย	14	20			20			19	1	
	16	20			20			20		
	18	19	1		20			20		
ร	14	20			19	1		20		
	16	20			20			20		
	18	19		1	20			20		
ล	14	18		2	18		2	20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			19		1
ว	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			18		2
ศ	14	19	1		20			19	1	
	16	19	1		19	1		16	4	
	18	19	1		16	4		19	1	
ษ	14	19		1	16		4	20		
	16	20			17	1	2	18		2
	18	20			19		1	17		3
ส	14	17		3	20			18		2
	16	20			17		3	20		
	18	19		1	20			20		
ท	14	16		4	20			20		
	16	20			20			20		
	18	19		1	20			20		
พ	14	20			13	4	3	20		
	16	20			20			18		2
	18	20			16	4		20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
อ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ฮ	14	20			19		1	20		
	16	20			19		1	20		
	18	20			20			20		
ฤ	14	20			20			20		
	16	20			20			19	1	
	18	19	1		20			20		
า	14	20			20			19	1	
	16	20			17	3		20		
	18	20			20			20		
เ	14	19	1		20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
โ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ใ	14	20			19		1	20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ใ	14	20			20			20		
	16	20			20			19		1
	18	20			20			20		
า	14	19		1	20			17	3	
	16	20			20			11	9	
	18	20			20			19	1	
า	14	20			19		1	18		2
	16	20			19		1	19		1
	18	19		1	20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ก	14	19	1		19	1		14	1	5
	16	13	7		17	3		14	6	
	18	17	3		18	2		16	4	
ก	14	14	6		14	6		19	1	
	16	18	2		14	6		14	5	1
	18	7	13		16	4		15	5	
ก	14	13	7		16	4		15	4	1
	16	16	4		18	2		14	5	2
	18	16	4		19	1		17	3	
ก	14	4	15	1	1	19		16	3	1
	16	7	13		7	13		11	5	4
	18	3	17		7	12	1	16	4	
ก	14	16	4		19	1		20		
	16	17	3		19	1		20		
	18	18	2		20			19	1	
ก	14	15	5		3	17		7	12	1
	16	9	11		2	18		8	11	
	18	11	8	1	7	13		15	5	
ก	14	13	2	5	8	9	3	14	4	2
	16	16	5	1	5	8	7	19	1	
	18	17	3		6	5	9	15	3	2
ก	14	11	8	1	9	9	2	9	11	1
	16	11	9		8	11	1	14	6	
	18	13	4	3	8	11	1	14	6	
ก	14	18	2		20			20		
	16	18	2		20			20		
	18	20			20			20		
ก	14	4	16		1	19		13	7	
	16	14	6		6	14		12	8	
	18	4	16		6	14		11	9	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.1 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ก	14	19	18	1	14	3	3	14	5	1
	16	14	5	1	12	6	2	16	4	
	18	16	4		17	2	1	14	4	2
ฤ	14	16	4		20			13	7	
	16	20			19	1		20		
	18	16	4		20			19	1	
ญ	14	17	2	1	20			13	7	
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
กำ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		

ตารางที่ 5.2 สรุปผลการรู้จำเมื่อทดสอบกับภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต

ฟอนต์ ตัวอักษร	ขนาด (พอยท์)	จำนวน (ตัว)	เวลา (วินาที)	วิเคราะห์ได้		วิเคราะห์ผิดพลาด		วิเคราะห์ไม่ได้	
				ตัว	%	ตัว	%	ตัว	%
Angsana UPC	14	1,280	289	1,116	87.2	124	9.7	40	3.1
	16	1,280	307	1,159	90.5	101	7.9	20	1.6
	18	1,280	358	1,179	92.1	87	6.8	14	1.1
Browallia UPC	14	1,280	276	1,123	87.8	136	10.6	21	1.6
	16	1,280	323	1,152	90.0	101	7.9	27	2.1
	18	1,280	368	1,163	90.9	95	7.4	22	1.7
Cordia UPC	14	1,280	299	1,155	90.2	96	7.5	29	2.3
	16	1,280	319	1,185	92.6	74	5.8	21	1.6
	18	1,280	359	1,205	94.1	55	4.3	20	1.6

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ก	14	19		1	20			20		
	16	20			20			20		
	18	18	2		20			20		
ข	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ค	14	20			18	2		20		
	16	20			17	3		20		
	18	20			12	8		17	3	
ฅ	14	19		1	20			20		
	16	19		1	20			20		
	18	20			20			20		
ง	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
จ	14	20			20			19	1	
	16	20			20			20		1
	18	20			20			20		
ฉ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ช	14	20			20			20		
	16	20			20			14	6	
	18	16		4	20			19	1	
ซ	14	17	2	1	15	5		20		
	16	20			17	3		20		
	18	19		1	14	5	1	19		1
ฌ	14	20			20			19		1
	16	19		1	20			20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์ (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ญ	14	20			20			20		
	16	17		3	20			20		
	18	20			20			20		
ฉ	14	20			20			19	1	
	16	13	7		20			20		
	18	19	1		19	1		20		
ช	14	17	3		17	3		17	3	
	16	15	5		20			20		
	18	20			20			20		
ฐ	14	18		2	19		1	18		2
	16	17	1	2	18		2	20		
	18	19		1	19		1	20		
ฑ	14	18		2	20			20		
	16	20			19		1	19		1
	18	17		3	20			20		
ฒ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ณ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	19		1	20			20		
ด	14	19	1		13	7		19	1	
	16	17	3		20			20		
	18	20			19	1		20		
ต	14	20			18		2	20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ถ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์ (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ท	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			19		1
ธ	17	19		1	20			19	1	
	19	20			19		1	20		
	18	15	4	1	19		1	20		
น	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
บ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ป	14	20			20			19	1	
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ผ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ฝ	14	20			20			19	1	
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
พ	14	20			20			20		
	16	19		1	20			20		
	18	20			20			20		
ฟ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ภ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์ (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ม	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ย	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ร	14	20			18	2		20		
	16	20			20			20		
	18	20			19		1	20		
ล	14	18		2	20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ว	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ศ	14	20			18	2		19	1	
	16	20			20			18	2	
	18	20			19	1		19	1	
ษ	14	20			17		3	19		1
	16	20			19		1	20		
	18	20			19		1	18		2
ส	14	18		2	20			19		1
	16	20			20			19		1
	18	19		1	20			18		2
ท	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
พ	14	19		1	20			20		
	16	20			17	3		20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์ (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
อ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ฮ	14	20			20			20		
	16	20			19	1		20		
	18	20			19		1	19		1
ฤ	14	19	1		20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
า	14	20			18	2		20		
	16	20			20			20		
	18	20			19	1		20		
เ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	19	1		20			20		
โ	14	19		1	20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ไ	14	20			20			19		1
	16	20			20			20		
	18	19	1		20			20		
ใ	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ๆ	14	18	2		20			19	1	
	16	19		1	20			20		
	18	20			20			20		
๓	14	20			20			19	1	
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์ (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
กิ	14	20			13	7		19	1	
	16	20			20			16	4	
	18	19	1		18	2		17	3	
กึ	14	18	2		20			16	4	
	16	16	4		18	2		18	2	
	18	20			20			16	4	
กึ๋	14	20			16	4		12	8	
	16	19	1		17	3		16	4	
	18	19	1		18	2		15	5	
กึ๋๋	14	9	11		11	9		13	7	
	16	9	11		10	10		15	5	
	18	11	9		5	15		16	4	
กึ๋๋๋	14	20			18	2		20		
	16	19	1		20			18	2	
	18	19	1		20			18	2	
กึ๋๋๋๋	14	15	5		9	11		18	2	
	16	17	3		11	9		13	7	
	18	14	6		12	8		15	5	
กึ๋๋๋๋๋	14	17	2	1	9	4	7	6	14	
	16	17	2	1	16	3	1	16	3	1
	18	20			18	1	1	16	4	
กึ๋๋๋๋๋๋	14	12	8		11	8	1	15	5	
	16	12	7	1	11	9		10	7	3
	18	11	9		12	7	1	16	4	
กึ๋๋๋๋๋๋๋	14	20			20			20		
	16	20			19	1		20		
	18	18	2		19	1		20		
กึ๋๋๋๋๋๋๋๋	14	8	11	1	6	14		13	7	
	16	9	10	1	9	11		16	4	
	18	10	10		10	10		17	3	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.3 ผลการทดลองเมื่อภาพตัวอักษรพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์ (ต่อ)

ตัวอักษร	ขนาด	AngsanaUPC			BrowalliaUPC			CordiaUPC		
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้	ถูก	ผิด	ไม่ได้
ก	14	16	4		16	4		16	4	
	16	15	3	2	19	1		20		
	18	20			20			19	1	
ก	14	19	1		20			20		
	16	14	6		20			20		
	18	13	7		20			20		
ก	14	20			20			20		
	16	20			20			20		
	18	20			20			20		
ก	14	19	1		20			20		
	16	20			20			19	1	
	18	20			20			20		

ตารางที่ 5.4 สรุปผลการรู้จำเมื่อทดสอบกับภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์

ฟอนต์ ตัวอักษร	ขนาด (พอยท์)	จำนวน (ตัว)	เวลา (วินาที)	วิเคราะห์ได้		วิเคราะห์ผิดพลาด		วิเคราะห์ไม่ได้	
				ตัว	%	ตัว	%	ตัว	%
Angsana UPC	14	1,280	243	1,210	94.5	54	4.2	16	1.3
	16	1,280	292	1,202	93.9	64	5	14	1.1
	18	1,280	355	1,214	94.8	54	4.2	12	1.0
Browallia UPC	14	1,280	244	1,183	92.4	83	6.5	14	1.1
	16	1,280	278	1,209	94.5	65	5.0	6	0.5
	18	1,280	344	1,209	94.5	64	5.0	7	0.5
Cordia UPC	14	1,280	235	1,215	95.0	62	4.8	3	0.2
	16	1,280	267	1,229	96.0	47	3.7	4	0.3
	18	1,280	330	1,232	96.2	40	3.0	8	0.6

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 5.5 สรุปผลการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

ชนิดของ เครื่องหมาย	จำนวน (ตัว)	เวลา (วินาที)	วิเคราะห์ได้		วิเคราะห์ผิดพลาด		วิเคราะห์ไม่ได้	
			ตัว	%	ตัว	%	ตัว	%
อิงเจต	11,520	2,898	10,437	90.6	869	7.5	214	1.9
เลขฮอร์	11,520	2,588	10,903	94.7	533	4.6	84	0.7
รวม	23,040	5,486	21,340	185.3	1,402	12.1	298	2.6
เฉลี่ย		0.238	10,670	92.65	701	6.05	149	1.3



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 6

สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้เป็นกรนำเสนอวิธีการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย โดยการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง โดยตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยบนกระดาษหรือเอกสารต่าง ๆ จะถูกตรวจกวาดภาพด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพ และจัดเก็บในรูปแบบเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษรสองระดับในหน่วยความจำของคอมพิวเตอร์ จากนั้นภาพตัวอักษรที่ได้จะถูกนำไปกำจัดสัญญาณรบกวน แยกบรรทัด แยกภาพตัวอักษรออกจากภาพประโยค ปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรและกำจัดส่วนเกิน แยกตัวอักษรออกเป็นกลุ่มย่อยอย่างหยาบตามจำนวนบล็อกรของตัวอักษร และจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียดด้วยการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง แล้วนำมากำหนดรหัสแทนภาพตัวอักษร สำหรับเป็นข้อมูลในฐานข้อมูลเพื่อเปรียบเทียบในการวิเคราะห์การรู้จำภาพตัวอักษร และเมื่อทำการวิเคราะห์ทราบแล้วว่าเป็นภาพของตัวอักษรใดตัวอักษรที่ได้จะถูกจัดเก็บ และจัดเรียงในรูปแบบประโยคเดิมในลักษณะของเพิ่มข้อความตัวอักษร

จากการทดลองกับภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยจำนวน 3 ฟอนต์ ๆ ละ 3 ขนาด ที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตและเครื่องพิมพ์เลเซอร์อย่างละ 1 ชุด ๆ ละ 11,520 ตัว รวม 23,040 ตัว ด้วยโปรแกรมที่เขียนขึ้นด้วยเทอร์โปโรซีเวอร์ชัน 3.00 บนคอมพิวเตอร์ซีพียู Pentium ความเร็ว 100 Mhz. สำหรับภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต สามารถวิเคราะห์การรู้จำได้ถูกต้องเฉลี่ยร้อยละ 90.6 วิเคราะห์ผิดพลาดร้อยละ 7.5 และวิเคราะห์ไม่ได้ร้อยละ 1.9 ที่ความเร็วเฉลี่ย 0.25 วินาที/ตัว ส่วนภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์สามารถวิเคราะห์การรู้จำได้ถูกต้องร้อยละ 94.7 วิเคราะห์ผิดพลาดร้อยละ 4.6 และวิเคราะห์ไม่ได้ร้อยละ 0.7 ที่ความเร็วเฉลี่ย 0.23 วินาที/ตัว

6.1 สรุปผลการวิจัย

จากการทดลองได้จำกัดสภาพแวดล้อมของปัญหาให้ปัญหาแคบลง เพื่อให้สามารถทดสอบได้ในทางปฏิบัติ โดยภาพตัวอักษรที่นำมาทดสอบการรู้จำนั้นพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตและเครื่องพิมพ์เลเซอร์ ทำให้คุณภาพของภาพตัวอักษรที่ได้อยู่ในเกณฑ์ที่สมบูรณ์ดีมาก ผลที่ได้จากการทดลองจึงเป็นที่น่าพอใจ โดยเฉพาะภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์นั้น จะให้ประสิทธิภาพในการรู้จำได้ดีกว่าภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต เนื่องจากคุณภาพของตัวอักษรที่มีความคมชัดมีขอบภาพที่เรียบ และจำนวนหมึกเลอะติดกันมีน้อย

ซึ่งปัญหาของหมึกเลอะติดกันภายในตัวอักษรดังรูปที่ 6.1 (ก) นี้ จะพบมากในภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตและสระเช่น สระอี สระอือ ไม้ตรี เป็นต้น เมื่อผ่านการหาเส้นโครงร่าง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ภาพมาแล้ว ทำให้เกิดรูปแบบตัวอักษรใหม่ ๆ ผิดจากตัวอักษรต้นแบบ เป็นผลให้เกิดการวิเคราะห์ ผิดพลาดหรือไม่สามารถวิเคราะห์ได้ นอกจากนั้นภาพตัวอักษรที่มีส่วนขาดหายหรือไม่ครบ สมบูรณ์ ก็เป็นสาเหตุหนึ่งของการวิเคราะห์ผิดพลาดหรือไม่สามารถวิเคราะห์การรู้จำได้เช่นกัน โดยภาพตัวอักษรตัวใดที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้ โปรแกรมการรู้จำจะแสดงเส้นโครงร่างภาพตัว อักษรนั้น ให้ผู้ใช้เลือกตัวอักษรแทนภาพเส้นโครงร่างตัวอักษรนั้นผ่านแป้นพิมพ์ของคอมพิวเตอร์ พร้อมทั้งจัดเก็บเป็นรหัสตัวอักษรต้นแบบใหม่ในฐานข้อมูลสำหรับการใช้ในการเปรียบเทียบครั้งต่อไป ทำให้ต้องเสียเวลาในการเลือกตัวอักษรจากแป้นพิมพ์ เป็นผลทำให้เวลาการประมวลผลการ วิเคราะห์การรู้จำของภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต (มีภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถ วิเคราะห์ได้มากกว่าภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์) ยาวนานกว่าตัวอักษรที่พิมพ์จาก เครื่องพิมพ์เลเซอร์

ฉ ผ จ ท ช ช ฎ

(ก)

(ข)

รูปที่ 6.1 (ก) ภาพตัวอักษรหมึกและดัดกัน (ข) ภาพตัวอักษรที่แสดงรอยหยักแตกต่างที่ไม่ชัดเจน

นอกจากปัญหาหมึกและดัดกันในตัวอักษร และปัญหาจากภาพตัวอักษรที่มีส่วนขาดหาย หรือไม่ครบสมบูรณ์แล้ว ปัญหาจากฟอนต์ตัวอักษร ก็มีผลต่อประสิทธิภาพการรู้จำ เช่น ภาพตัว อักษร “ช” และ “ฎ” ที่พิมพ์จากฟอนต์ AngsanaUPC และ BrowalliaUPC นั้น จะแสดงรอยหยักที่ แตกต่างไม่เด่นชัดกับภาพตัวอักษร “ช” และ “ฎ” เท่ากับภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากฟอนต์ CrodiaUPC ดังรูปที่ 6.1 (ข) หรือทิศทางการหันของหัวตัวอักษร “ค” และ “ก” หรือไม้หันอากาศและการันต์ที่ ไม่ชัดเจน ก็เป็นสาเหตุอย่างหนึ่งในการวิเคราะห์การรู้จำที่ผิดพลาด รวมทั้งเมื่อรหัสตัวอักษรต้น แบบในฐานข้อมูลมากขึ้น ทำให้รหัสของตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้บางตัวไปซ้ำกับรหัสตัวอักษรตัว อื่น ก็เป็นผลให้เกิดการวิเคราะห์ผิดพลาดขึ้นเช่นกัน แต่เมื่อฐานข้อมูลตัวอักษรต้นแบบมีขนาดใหญ่ ขึ้น ภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้จะมีจำนวนที่น้อยลง

สำหรับเวลาที่ใช้ในการวิเคราะห์ภาพตัวอักษรแต่ละตัวนั้นจะใช้เวลาที่ไม่แน่นอน นอกจากจะ ขึ้นอยู่กับจำนวนของภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้ดังที่กล่าวมาแล้ว ยังขึ้นอยู่กับการบว การจัดเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรเพื่อการรู้จำ การจำแนกตัวอักษรเพื่อหารหัสแทนภาพตัวอักษร รวมทั้งฟอนต์และขนาดของตัวอักษร คุณภาพของภาพตัวอักษร และตำแหน่งของรหัสตัวอักษรต้น แบบในฐานข้อมูลก็เป็นส่วนสำคัญที่มีผลต่อความเร็วในการวิเคราะห์เช่นกัน

6.2 เปรียบเทียบกับผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

จากการดำเนินการศึกษาการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ด้วยวิธีการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรนี้ ให้ผลที่แตกต่างจากงานวิจัยอื่น ๆ ที่ผ่านมาพอสรุปได้ดังตารางที่

6.1

ตารางที่ 6.1 เปรียบเทียบงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

หัวข้อการเปรียบเทียบ	งานวิจัย [1]	งานวิจัย [3]	งานวิจัย [4]	งานวิจัยที่ทำ
1. หลักการทั่วไป	A	B	C	D
2. ลักษณะของอักษร	ตัวพิมพ์	ตัวพิมพ์	ตัวพิมพ์	ตัวพิมพ์
3. วิธีการแยกอักษร	ไม่กล่าว	อิสโตแกรม	ไม่กล่าว	ติดตามขอบภาพ
4. ฟอนต์และขนาดของอักษร	1 ฟอนต์ 1 ขนาด	4 ฟอนต์ 4 ขนาด	5 ฟอนต์ 2 ขนาด	3 ฟอนต์ 3 ขนาด 2 ชุด
5. จำนวนอักษร (ตัว)	87	10,360	4,200	23,040
6. ความถูกต้อง (%)	98	92	94.26	92.65
7. เวลา (วินาที/ตัว)	13 วัน	0.44	ไม่กล่าว	0.24

เมื่อ

A: โครงร่างนิวโรลแบบแบคพรอบพาเกชั่น

B: เจนเนติก-นิวโรลเน็ตเวิร์ค

C: การวิเคราะห์โครงสร้างจากขอบตัวอักษร

D: การติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

จากตารางที่ 6.1 แสดงการเปรียบเทียบงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย โดยงานวิจัย A และ B เป็นการรู้ตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยนำเอาหลักการของโครงข่ายประสาทเทียมมาทำการวิเคราะห์การรู้จำ ส่วนงานวิจัย C เป็นการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยการวิเคราะห์การรู้จำด้วยการหาคุณสมบัติต่าง ๆ ของตัวอักษร แล้วนำไปสร้างเป็นตารางไว้เพื่อเปรียบเทียบกับภาพตัวอักษรอินพุตที่ป้อนเข้ามาทดสอบ เช่นเดียวกับงานวิจัยที่นำเสนอนี้ โดยทั้ง 3 งานวิจัย ทำการทดสอบกับภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยที่พิมพ์ด้วยเครื่องพิมพ์เลเซอร์เท่านั้น และมีตัวอักษรต้นแบบเพียงชุดเดียว แต่เพิ่มจำนวนด้วยการตรวจกวาดภาพหลายครั้งแทน ซึ่งแตกต่างกับตัวอักษรที่ทดสอบในงานวิจัยนี้ ที่มีทั้งตัวอักษรที่พิมพ์ด้วยเครื่องพิมพ์เลเซอร์และอิงเจต โดยพิมพ์เท่ากับจำนวนตัวอักษรที่ใช้ทดสอบและตรวจกวาดภาพตัวอักษรเพียงครั้งเดียว จึงให้ความหลากหลายมากกว่า นอกจากนั้นในงานวิจัย A ยังเป็นการทดสอบกับภาพตัวอักษรรูปแบบและขนาดเดียว จึงไม่สามารถอ้างอิงผลการทดสอบกับตัวอักษรหลายรูปแบบและหลายขนาดได้

6.3 ปัญหาที่เกิดขึ้น

สำหรับปัญหาที่เกิดขึ้นในงานวิจัยนี้ ปัญหาส่วนใหญ่มาจากคุณภาพของภาพตัวอักษรที่นำมาทดสอบมากกว่าปัญหาที่เกิดขึ้นจากกระบวนการรู้จำ เช่น คุณภาพของหมึกพิมพ์ คุณภาพของกระดาษที่ใช้พิมพ์ ชนิดของเครื่องพิมพ์ กรรมวิธีในการพิมพ์ อายุหรือระยะเวลาของการพิมพ์ ความชัดเจนหรือความสม่ำเสมอของหมึกพิมพ์บนแผ่นกระดาษ เช่น บางส่วนหมึกพิมพ์เข้มชัดเจน บางส่วนหมึกพิมพ์จางไม่ชัดเจน ประสิทธิภาพและความละเอียดของเครื่องตรวจกวาดภาพ ซึ่งทั้งหมดนี้เป็นองค์ประกอบที่ทำให้ได้ภาพตัวอักษรที่ไม่สมบูรณ์ ปัญหาของหมึกเกาะติดกันภายในตัวอักษร หรือภาพตัวอักษรขาดจากกันอันเกิดจากการจางหรือลบเลือนของหมึกพิมพ์ ทำให้ภาพตัวอักษรนั้นไม่สามารถวิเคราะห์การรู้จำได้หรือวิเคราะห์การรู้จำได้ผิดพลาด

ในการทดลองได้นำภาพตัวอักษรฟอนต์และขนาดที่แตกต่างกันถึง 18 ชุด ทำให้การจัดแยกกลุ่มของภาพตัวอักษรอย่างหยาบ ด้วยจำนวนบล็อกรูปตามวิธีการในบทที่ 4 นั้น มีบางตัวอักษรของบางฟอนต์เข้าไปปะปนอยู่กับกลุ่มตัวอักษรอื่น ที่ไม่ใช่กลุ่มของตัวอักษรเหล่านั้น ทำให้เกิดการวิเคราะห์ผิดพลาดได้ และจะพบว่าตัวอักษรในกลุ่มย่อยที่ 4 เช่นตัวอักษร “ฆ, ซ, ญ, ฎ, ฑ, ษ, และ ส” ซึ่งมีทิศทางการเคลื่อนที่มาก ทำให้รหัสทิศทางของตัวอักษรต้นแบบที่ผ่านการเรียนรู้ในฐานข้อมูลไม่เพียงพอ จึงเป็นสาเหตุหนึ่งให้โปรแกรมไม่สามารถวิเคราะห์การรู้จำได้จำนวนมาก นอกจากนั้นฟอนต์ของตัวอักษรและภาพตัวอักษรที่มีขนาดเล็กเช่นภาพของสระก็มีผลต่อการวิเคราะห์การรู้จำได้ผิดพลาดด้วยเช่นกัน

6.4 ข้อเสนอแนะและแนวทางการพัฒนา

การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยตามวิธีการที่นำเสนอนี้ สามารถใช้ได้กับตัวอักษรหลายรูปแบบและหลายขนาด โดยการเพิ่มฟอนต์และขนาดตัวอักษรต้นแบบให้มากขึ้น จึงสามารถที่จะนำไปใช้งานได้จริงและมีลักษณะเด่น คือ ภาพตัวอักษรตัวใดที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้ จะปรากฏภาพตัวอักษรให้ผู้ผู้ตัดสินใจเองได้ว่าเป็นภาพตัวอักษรอะไร พร้อมกับจัดเก็บบันทึกรหัสภาพตัวอักษรที่ไม่ทราบนั้นไว้ในฐานข้อมูล เพื่อนำมาวิเคราะห์ในครั้งต่อไป และเนื่องจากภาพตัวอักษรที่นำมาทำการวิเคราะห์มีขนาดแตกต่างกัน ทำให้ทิศทางที่ได้ของภาพ ตัวอักษรขนาดเล็กแสดงทิศทางที่ไม่ชัดเจน ดังนั้นหากนำวิธีการนี้ไปพัฒนาต่อ อาจจะทำการปรับภาพตัวอักษรให้มีขนาดมาตรฐานก่อนการหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร และในส่วนของการแบ่งกลุ่มและการจำแนกตัวอักษรกลุ่มคล้ายอาจจะเพิ่มคุณสมบัติอย่างอื่นเพิ่มเข้าไปเพื่อให้รหัสตัวอักษรที่ได้มีความแตกต่างกันมากขึ้น ซึ่งอาจจะทำให้การรู้จำมีประสิทธิภาพเพิ่มขึ้น นอกจากนี้น่าจะนำไปพัฒนาทดลองใช้กับตัวอักษรลายมือเขียนภาษาไทยหรือตัวอักษรภาษาอังกฤษด้วย

เอกสารอ้างอิง

1. ทวี เปรมรัตน์ชัย, “การรู้จำอักษรพิมพ์ภาษาไทยด้วยวิธีโครงข่ายนิเวรอนแบบแบคพรอบพาทะชั้น” วิทยานิพนธ์มหาบัณฑิต คณะวิทยาศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2538.
2. อัญชลี วานิชทวีวัฒน์, “การจดจำอักษรภาษาไทยตัวพิมพ์โดยโครงข่ายประสาทเทียมแบบเซลล์ที่ออร์แกนไนซิงแมปซิง” วิทยานิพนธ์มหาบัณฑิต คณะวิทยาศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2540.
3. อุกฤษณ์ มารัง, “การรู้จำอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยใช้เงินเนติก-นิเวรอลเน็ตเวิร์ค” วิทยานิพนธ์มหาบัณฑิต คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2544.
4. สมหมาย บัวเข้มแสง, “การจดจำตัวพิมพ์อักษรภาษาไทยจากตารางโดยการวิเคราะห์โครงสร้างจากขอบตัวอักษร” วิทยานิพนธ์มหาบัณฑิต คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2543.
5. สุรพันธ์ เอื้อไพบูลย์, “การจดจำอักษรลายมือเขียนภาษาไทยโดยการพิจารณาหัวของตัวอักษร” วิทยานิพนธ์มหาบัณฑิต คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2531.
6. อนุชิต จารุวนารัตน์, สุรสิทธิ์ ราตรี และ ชม กิมปาน, “การแยกภาพตัวอักษรภาษาไทยออกจากภาพประโยค” การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 10, คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 24-25 พฤษภาคม 2530.
7. กิตติ ไพฑูรย์วัฒนกิจ และ ทรงชัย วีระทีมาศ, “อัลกอริทึมในการทำให้วัตถุในภาพบางอย่างรวดเร็ว” การประชุมใหญ่วิชาการทางวิศวกรรม ประจำปี 2534, วิศวกรรมสถานแห่งประเทศไทยในพระบรมราชูปถัมภ์, พ.ศ.2534.
8. พิศิษฎ์ โภการัตน์กุล และ ชม กิมปาน, “การรู้จำอักษรตัวพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการหารหัสควอไซโทโพลอยี” การประชุมวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 19 คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยขอนแก่น, 7-8 พ.ย.2539.
9. ทรงชัย วีระทีมาศ และ ชัยณรงค์ คล้ายมณี, “การปรับปรุงอัลกอริทึมในการทำให้วัตถุบางอย่างรวดเร็ว” การประชุมวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 18 ณ โรงแรมแอมบาสเดอร์ซิตี ชลบุรี พ.ศ. 2538.
10. ทรงชัย วีระทีมาศ, “การปรับปรุงวิธีการกำจัดส่วนเกิน” การประชุมวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 18 ณ โรงแรมแอมบาสเดอร์ซิตี ชลบุรี พ.ศ. 2538.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

11. นิคม เสาวดี, เพิ่มพล กุศลจอมศรี และ ทรงชัย วีระทวิมาศ, “การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง” วิศวกรรมลาดกระบัง, ปีที่ 19 ฉบับที่ 1, มีนาคม 2545.
12. เพิ่มพล กุศลจอมศรี และ ทรงชัย วีระทวิมาศ, “การหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ” การประชุมวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 24 คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, 22-23 พ.ย.2544.
13. Kuo-Chin Fan, Den-Fong and Ming-Gang Wen, “ Skeletonization of binary images with nonuniform width via block decomposition and contour vector matching” Pattern Recognition, Vol.31 (7), 1998, Pp.823-838.
14. สุรสิทธิ์ ราตรี และ ชม กิมปาน, “การจดจำรูปแบบตัวอักษรพิมพ์อักษรภาษาไทยโดยใช้คุณสมบัติเรขาคณิตของอักษร” วิศวกรรมลาดกระบัง, ปีที่ 8 ฉบับที่ 1, มิถุนายน 2529.
15. สุรสิทธิ์ ราตรี, “การรู้จำตัวพิมพ์อักษรภาษาไทยโดยวิธีค้นหาลักษณะโครงสร้างของลายเส้น” วิทยานิพนธ์มหาบัณฑิต คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2533.
16. นรินทร์ ทศนถิลพร และ สมศักดิ์ รัตนฤชตร, “การรู้จำรูปแบบอักษรพิมพ์ภาษาไทย” วิทยานิพนธ์บัณฑิต คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, ประจำปีการศึกษา 2539.

ภาคผนวก ก

โครงสร้างแฟ้มข้อมูล PCX

ข้อมูลภาพตัวอักษรที่ได้จากการตรวจกวาดภาพของเครื่องตรวจกวาดภาพ จะถูกจัดเก็บไว้ในรูปแบบของแฟ้มข้อมูลที่แตกต่างกันออกไปตามชนิดของเครื่องตรวจกวาดภาพ โดยในวิทยานิพนธ์นี้ ข้อมูลภาพตัวอักษรจะถูกจัดเก็บในรูปแบบของแฟ้มข้อมูลภาพ PCX ซึ่งเป็นการจัดเก็บแบบบีบอัดข้อมูล จึงมีความต้องการหน่วยความจำในการจัดเก็บน้อย เป็นการประหยัดหน่วยความจำของคอมพิวเตอร์ ดังนั้นในการนำกลับมาใช้งาน (Restore) จึงมีความจำเป็นที่จะต้องศึกษาคุณลักษณะของแฟ้มข้อมูล โดยแฟ้มข้อมูลภาพ PCX นี้จะมีหัวแฟ้มข้อมูล (Header File) จำนวน 128 ไบต์ ดังแสดงในตารางที่ ก. 1

ตารางที่ ก. 1 หัวแฟ้มข้อมูลภาพ PCX

ไบต์ที่	ขนาด (ไบต์)	ชื่อข้อมูล	รายละเอียด
0	1	Password	ค่า "0AH"=แฟ้มข้อมูล PCX
1	1	Version	เก็บค่า Version ของ PC Paintbrush 0 = Version 2.5 2 = Version 2.8 with palette 3 = Version 2.8 without palette 5 = Version 3.0
2	1	Encoding	ค่า = 1
3	1	Bit Per Pixel	จำนวน Bit ที่ใช้แสดง 1 Pixel จาก 1 Plane 1 = EGA, VGA, HERC 4 = CGA
4	8	Windows Dimension	ค่าจำนวนจริง 4 ค่า (ค่าละ 2 ไบต์) ให้ค่ามุมบนซ้ายและมุมล่างขวาของภาพมีค่าเท่ากับ X1, Y1, X2, Y2
12	2	Horizontal Resolution	ความละเอียดของการแสดงภาพในแนวนอนเมื่อ 640 = EGA,VGA 320 = EGA 720 = HERC

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ ก. 1 หัวเพิ่มข้อมูล PCX (ต่อ)

ไบต์ที่	ขนาด (ไบต์)	ชื่อข้อมูล	รายละเอียด
14	2	Vertical Resolution	ความละเอียดของการแสดงภาพในแนวตั้ง 480 = VGA 350 = EGA 200 = CGA 348 = HERC
16	48	Color Map	ข้อมูล Color Palette
64	1	Reserved	
65	1	No.of Plane	จำนวน Planes ที่ใช้ในการแสดงภาพ
66	2	Bytes Per Line	จำนวน Bytes ต่อการตรวจกวาดภาพ 1 บรรทัด
68	2	Palette in fo	How to interpret the palette
70	8	Maximum X Value	Special for fractal file
78	8	Minimum X Value	Special for fractal file
86	8	Maximum Y Value	Special for fractal file
94	8	Minimum Y Value	Special for fractal file
102	8	P Value	Special for fractal file
110	8	Q Value	Special for fractal file
118	10	Not Used	

หมายเหตุ ข้อมูลในไบต์ที่ 70-127 ใช้เฉพาะ Fractal Programming

ก.1 Color Map

ข้อมูล Color Map ถูกใช้ในการแทนค่าเป็น Palette Register 16 ตัว โดยที่ Palette Register 1 ตัวของระบบแสดงผล EGA จะบรรจุข้อมูล 6 บิตเท่านั้น โดยแต่ละ 2 บิตจะแทนสีหลักคือ แดง, เขียว, น้ำเงิน ดังรูปที่ ก. 2 และรูปที่ ก. 3 แสดง Palette Register เมื่อตัวอักษรตัวใหญ่จะแทนความเข้มของสี 75 % ตัวอักษรตัวเล็กแทนความเข้มของสี 25 % แต่ละสีหลักจะมี 4 ระดับของการแสดงสี คือ 0%, 25 %, 75%, 100% เช่น ค่า Register เป็น "00100001" หมายถึง แสดงสีแดงที่มีความเข้ม 75% และแสดงสีน้ำเงินที่มีความเข้ม 25 % ค่า Register เป็น "00100101" หมายถึง แสดงสีแดงที่มีความเข้ม 100% และแสดงสีน้ำเงินที่มีความเข้ม 25% ค่า Register เป็น "00000000" หมายถึง ไม่แสดงสีใดเลยเป็นต้น

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ ก. 2 แสดงตำแหน่งไบต์ในการเก็บสี จำนวน 3 ไบต์ คือ สีแดง, เขียว, น้ำเงิน

ไบต์ที่	Palette	ไบต์ที่	Palette
16,17,18	0	40,41,42	8
19,20,21	1	43,44,45	9
22,23,24	2	46,47,48	10
25,26,27	3	49,50,51	11
28,29,30	4	52,53,54	12
31,32,33	5	55,56,57	13
34,35,36	6	58,59,60	14
37,38,39	7	61,62,63	15

ตารางที่ ก. 3 Palette Register

บิต 7	บิต 6	บิต 5	บิต 4	บิต 3	บิต 2	บิต 1	บิต 0
-	-	R	G	B	r	g	b
x	x	75%	75%	75%	25%	25%	25%

ก.2 ที่มาของ Color Map

Color Map ในหัวเพิ่มข้อมูลประกอบด้วยข้อมูล 16 ชุด ๆ ละ 3 ไบต์ โดยไบต์ที่ 1 ของแต่ละชุด จำนวน 3 ไบต์ย่อยนั้น ๆ เป็นค่าสำหรับแทนสีแดงโดยถูกนำมาสร้างเป็นเลข 4 จำนวน ตั้งแต่ 0-3 (00,01,10,11) และตัวเลขนี้จะคูณกับ 85 เพื่อจะทำการเก็บลงในส่วนของหัวไฟล์ ในกรณีเดียวกันสีเขียวคือไบต์ที่ 2 และสีน้ำเงินคือไบต์ที่ 3 วิธีการนี้จะถูกทำซ้ำ ๆ กัน 16 รอบ เพื่อจะได้ค่าของสีแดง เขียว น้ำเงิน จนครบ 16 ชุด

ก.3 การแทนความหมายของ Palette

ถ้าสมมติ Palette Register มีค่า "xx100001" (ใน Palette ไค 0-15) แล้ว

- บิตที่ 5,2 → แดง → "10" = 2
- บิตที่ 4,1 → เขียว → "00" = 0
- บิตที่ 3,0 → น้ำเงิน → "01" = 1

ดังนั้นค่าที่จะเก็บใน Color Map ของ Palette ไค ๆ (0-15) จะต้องคูณด้วย 85 ก่อน ดังนั้น ไบต์ที่เก็บสีแดงเท่ากับ 170 สีเขียวเท่ากับ 0 และสีน้ำเงินเท่ากับ 85

ก.4 พื้นฐานการอ่านข้อมูลเก็บลงในเพิ่มข้อมูล

ภาพที่อ่านจะถูกอ่านตามแนวของจอภาพในแนวนอนจากซ้ายไปขวาเริ่มที่ Pixel ตำแหน่งบนซ้ายไปทางขวาดจนสุดภาพ แล้วจึงอ่านในแถวถัดไปโดยใน EGA, VGA ซึ่งมีหน่วยความจำหลาย ๆ Plane ดังนั้นใน 1 แถว จะอ่านข้อมูลในทุก Plane เริ่มที่ Plane 0, 1, 2 และ 3 ตามลำดับจนครบ แล้วจึงอ่านแถวถัดไปจนหมดภาพที่ต้องการเก็บ

ก.5 การเข้ารหัสเพิ่มข้อมูล PCX

เพิ่มข้อมูล PCX มีวิธีการเข้ารหัสที่เรียกว่า “Run-Length Encoding” ซึ่งเป็นวิธีการหนึ่งในการลดขนาดเพิ่มข้อมูล คือ ถ้าไบต์ใด ๆ มีค่าไม่เหมือนกับไบต์อื่น ๆ และ 2 บิตบนไม่เท่ากับ “11” ไบต์นั้นจะถูกเก็บลงในเพิ่มข้อมูลเลย ส่วนกรณีอื่นนั้นจะมีตัวนับ คอยนับว่าเหมือนกันกี่ไบต์ แต่ต้องไม่เกิน 63 ถ้าเกินให้นำค่าที่นับได้ไป OR กับ “C0h” แล้วเก็บค่าตัวนับนั้นลงในเพิ่มข้อมูลแล้วตามด้วยค่าของไบต์นั้น ๆ จากนั้นจึงเริ่มนับ 1 ใหม่ต่อไป ถ้าในกรณีของไบต์เดียวที่มีค่าบิตบนเป็น “11” ให้เขียนตัวนับเท่ากับ “C1h” ลงไปในเพิ่มข้อมูลและตามด้วยค่าไบต์นั้น ดังแสดงในตารางที่ ก. 4

ตารางที่ ก. 4 การเข้ารหัสของเพิ่มข้อมูล PCX

เงื่อนไข	การกระทำ
ค่าที่เหมือนกับไบต์อื่น	นับ Counter+1
ค่า < “C0h” ไม่เหมือน ไบต์อื่น	เก็บลงเพิ่มข้อมูลเลย
ค่า > “C0h” ไม่เหมือน ไบต์อื่น	เก็บ “C1h” ลงในเพิ่มข้อมูลตามด้วยค่าไบต์นั้น
Counter>63	Counter = 1 เก็บค่า “FFh” แล้วค่าไบต์นั้น

ก.6 การถอดรหัสเพิ่มข้อมูล PCX

ในการถอดรหัสของเพิ่มข้อมูลก็จะกระทำตรงกันข้ามกับวิธีการเข้ารหัส คือ อ่านข้อมูลมา 1 ไบต์ แล้วทำการตรวจสอบดูว่ามากกว่า “C0h” หรือไม่ (ค่า 2 บิตบนเป็น “11”) ถ้าใช่ ค่าที่ได้จะเป็นค่าของตัวนับ ซึ่งเมื่อ XOR กับ “C0h” จะได้ค่าจริงที่น้อยกว่า 63 ออกมา และไบต์ต่อไปจะเป็นค่าของไบต์ (Value) แล้วทำการขยายข้อมูลออกมาตามจำนวนตัวนับนั้น ๆ แล้วนำไปเก็บในหน่วยความจำ ถ้าค่าไบต์ที่อ่านออกมาน้อยกว่า “C0h” จะทำการเก็บข้อมูลไบต์นั้นตัวเดียวลงในหน่วยความจำได้เลย โดยไม่ต้องขยายข้อมูล และกระทำเช่นนี้ไปเรื่อย ๆ จนจบเพิ่มข้อมูล

ภาคผนวก ข

โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยในวิทยานิพนธ์นี้ เขียนด้วยเทอร์โบซีเวอร์ชัน 3.00 (Turbo C++ Version 3.00) สามารถใช้ได้กับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ทั่วไป โดยโปรแกรมนี้จะรับข้อมูลภาพตัวอักษรที่ได้จากการตรวจกวาดภาพที่มีนามสกุล PCX เท่านั้น แต่ถ้าเป็นนามสกุลอื่น เช่น JPG, GIF, BMP ก็อาจใช้โปรแกรมที่สามารถ Convert ภาพนามสกุลอื่นให้เป็นนามสกุล PCX ก่อน โดยข้อมูลภาพตัวอักษรที่จัดเก็บในแผ่นดิสก์หรือฮาร์ดดิสก์ จะถูกนำมาวิเคราะห์การรู้จำและจัดเก็บในรูปแบบแฟ้มข้อความ (Text File) ที่มีชื่อเดียวกันกับแฟ้มข้อมูลภาพแต่นามสกุล TXT

ข.1 คุณสมบัติเฉพาะของโปรแกรม

1. อ่านแฟ้มข้อมูลภาพนามสกุล PCX เท่านั้น
2. แสดงภาพข้อมูลตัวอักษรปรากฏบนจอภาพ พร้อมทั้งสามารถบังคับเคลื่อนขึ้น-ลงและซ้าย-ขวาได้ โดยใช้เมาส์หรือคีย์ลูกศร
3. โปรแกรมสามารถแยกภาพตัวอักษร ออกจากภาพประโยคข้อความ ที่ประกอบด้วยภาพตัวอักษรหลายบรรทัดได้
4. ภาพตัวอักษรจะถูกทำให้บางเหลือเพียงเส้นโครงร่างภาพ หรือภาพตัวอักษรที่มีความหนาของลายเส้นเพียงเส้นเดียว ในตำแหน่งที่สมมาตรกับภาพตัวอักษรเดิมก่อนทำการวิเคราะห์
5. วิเคราะห์ภาพตัวอักษร โดยใช้จำนวนบล็อกละเส้นโครงร่างภาพในการแบ่งกลุ่มย่อย และใช้ทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้น โครงร่างภาพตัวอักษรในการจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด
6. ตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้แต่ละตัว จะปรากฏให้เห็นเป็นประโยคข้อความเดิมเหมือนก่อนการวิเคราะห์
7. ภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้ จะแสดงเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรให้ผู้ใช้ตัดสินใจเลือกตัวอักษรจากแป้นพิมพ์ของคอมพิวเตอร์
8. ตัวอักษรที่วิเคราะห์ได้จะถูกจัดเก็บในรูปแบบแฟ้มข้อมูลตัวอักษร

ข.2 โปรแกรมและแฟ้มข้อมูลที่เกี่ยวข้อง

โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ที่ใช้ในขบวนการวิเคราะห์ภาพตัวอักษรนี้ ประกอบด้วย

1. โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ที่ประกอบด้วยแฟ้มข้อมูล THAIOCR.EXE ซึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เป็นโปรแกรมหลักสำหรับการวิเคราะห์ภาพตัวอักษร และ CODE1.DAT – CODE4.DAT เป็นฐานข้อมูลเก็บรหัสแทนภาพตัวอักษรต้นแบบ

2. เพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษรที่ได้จากเครื่องตรวจกวาดภาพนามสกุล PCX เช่น CHAR.PCX หรือ AngsanaUPC.PCX เป็นต้น

3. เพิ่มข้อมูลเกี่ยวกับ Font ตัวอักษรภาษาไทย เพื่อให้โปรแกรมสามารถแสดงผลตัวอักษรภาษาไทยในโหมดกราฟฟิคได้ จึงจำเป็นที่จะต้องเพิ่มข้อมูลเกี่ยวกับ Font ภาษาไทย โดยในวิทยานิพนธ์นี้จะใช้ Font ภาษาไทยของจุฬา คือ Normal.Fon

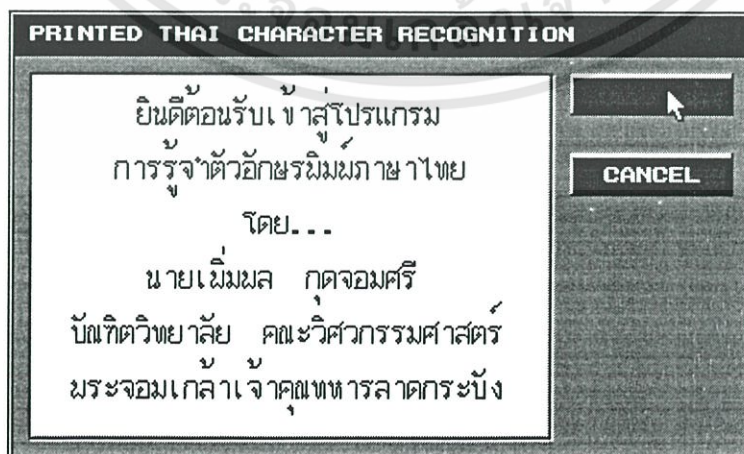
ข.3 อุปกรณ์ที่ใช้ประกอบ

1. เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ (Micro Computer)
2. จอภาพ (Monitor)
3. เครื่องตรวจกวาดภาพ (Image Scanner)
4. เมาส์ (Mouse)
5. โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย (Printed Thai Character Recognition)

ข.4 การใช้งานโปรแกรม

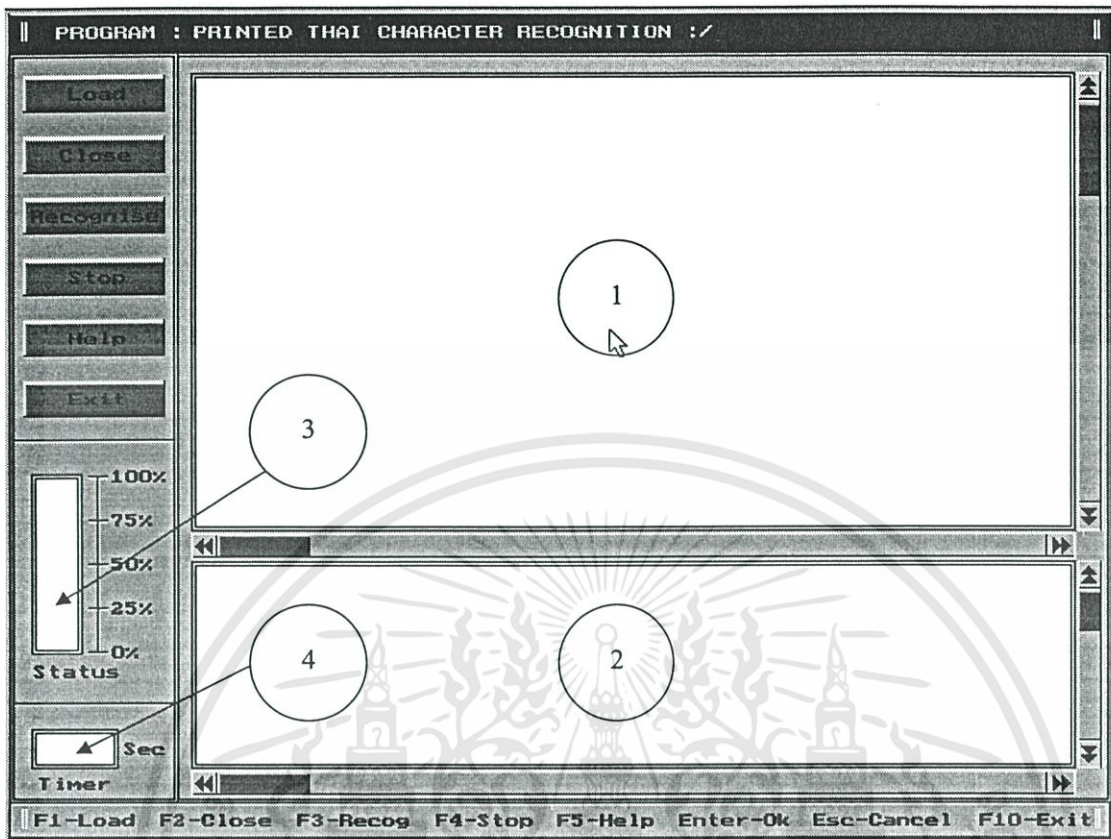
ข.4.1 การเข้าสู่โปรแกรม

เมื่อทำการ RUN โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ที่ระบบปฏิบัติการดอสและพิมพ์ A:\> THAIOCR พร้อมทั้งกดคีย์ ENTER จะปรากฏเมนูการเข้าสู่โปรแกรมการใช้งานดังแสดงในรูปที่ ข.1 เมื่อเลือกเข้าสู่โปรแกรมการรู้จำด้วยการกดปุ่ม OK จะแสดงหน้าจอโปรแกรมการใช้งานหลักดังรูปที่ ข.2



รูปที่ ข.1 แสดงเมนูการเลือกเข้าสู่โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

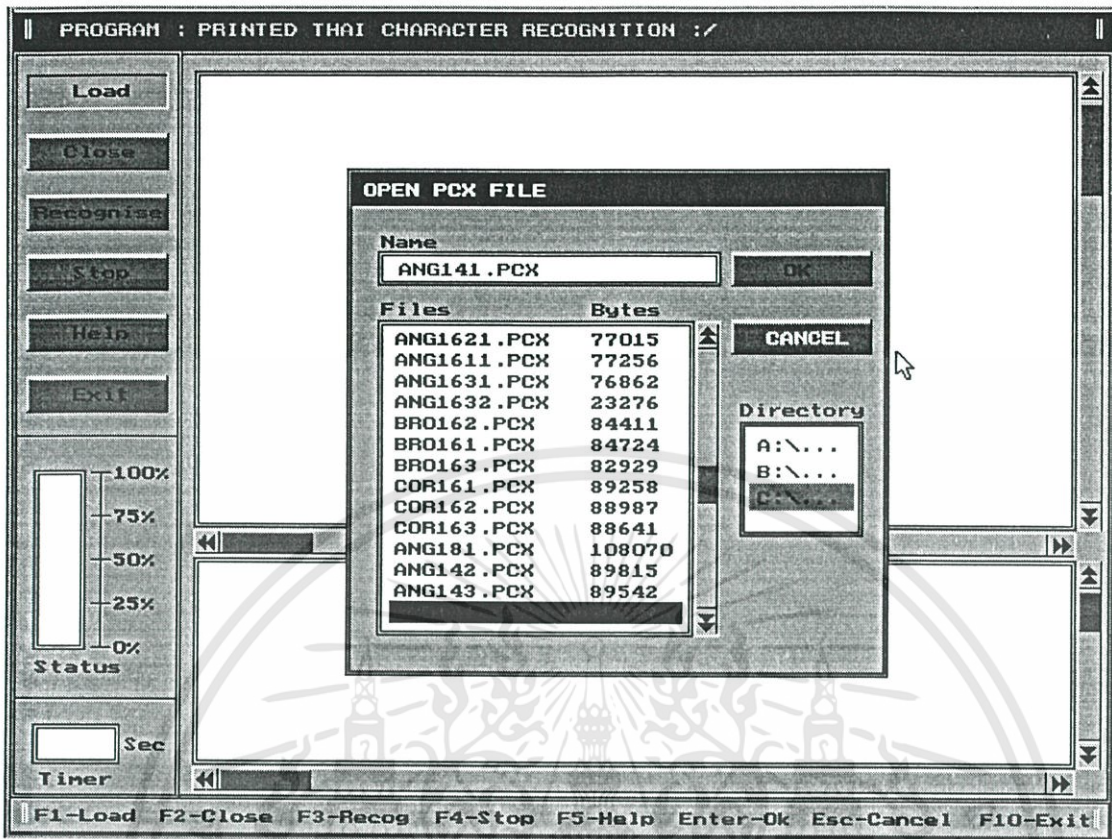


รูปที่ ข.2 หน้าจอหลักของ โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

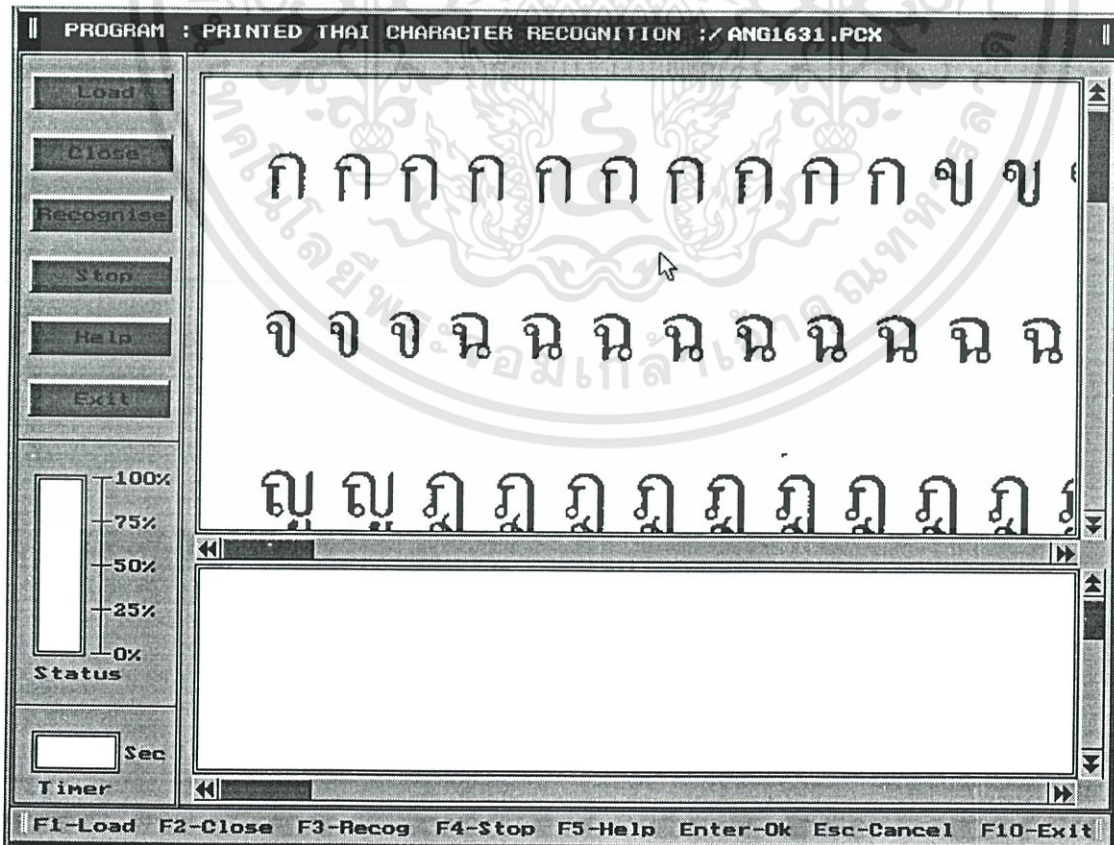
จากรูปที่ ข.2 แสดงหน้าจอหลักของ โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย เมื่อพื้นที่ 1 เป็นพื้นที่ที่ใช้แสดงภาพตัวอักษรสองระดับที่มีนามสกุล PCX พื้นที่ 2 ใช้เป็นพื้นที่ที่แสดงตัวอักษรภาษาไทยที่วิเคราะห์ได้จากการรู้จำภาพตัวอักษรในพื้นที่ 1 ส่วนพื้นที่ 3 และ 4 นั้น จะแสดงสถานะการทำงาน (Status bar) และตัวจับเวลา (Timer) ในการประมวลผลการรู้จำของ โปรแกรม

ข.4.2 การเปิดเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษร PCX

ในการเปิดเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษร PCX นั้น สามารถกระทำได้โดยการคลิกเมาส์ยังปุ่ม Load หรือกดปุ่ม F1 จะปรากฏรายละเอียด คือ ชื่อและขนาดของเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษร PCX ที่อยู่ใน Path นั้น ๆ ดังรูปที่ ข.3 โดยสามารถเลือกเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษรได้ด้วยการใช้คีย์ลูกศร หรือใช้เมาส์ในการเลื่อนแถบสีเลือกเพิ่มข้อมูลภาพตัวอักษร PCX ที่ต้องการเปิด และกดปุ่ม Enter หรือใช้เมาส์คลิกที่ปุ่ม OK เมื่อได้ภาพตัวอักษรที่ต้องการ หลังจากนั้นจะปรากฏภาพตัวอักษรจากเพิ่มข้อมูลที่เลือกแสดงในพื้นที่ส่วนแสดงภาพ PCX สองระดับดังรูปที่ ข.4

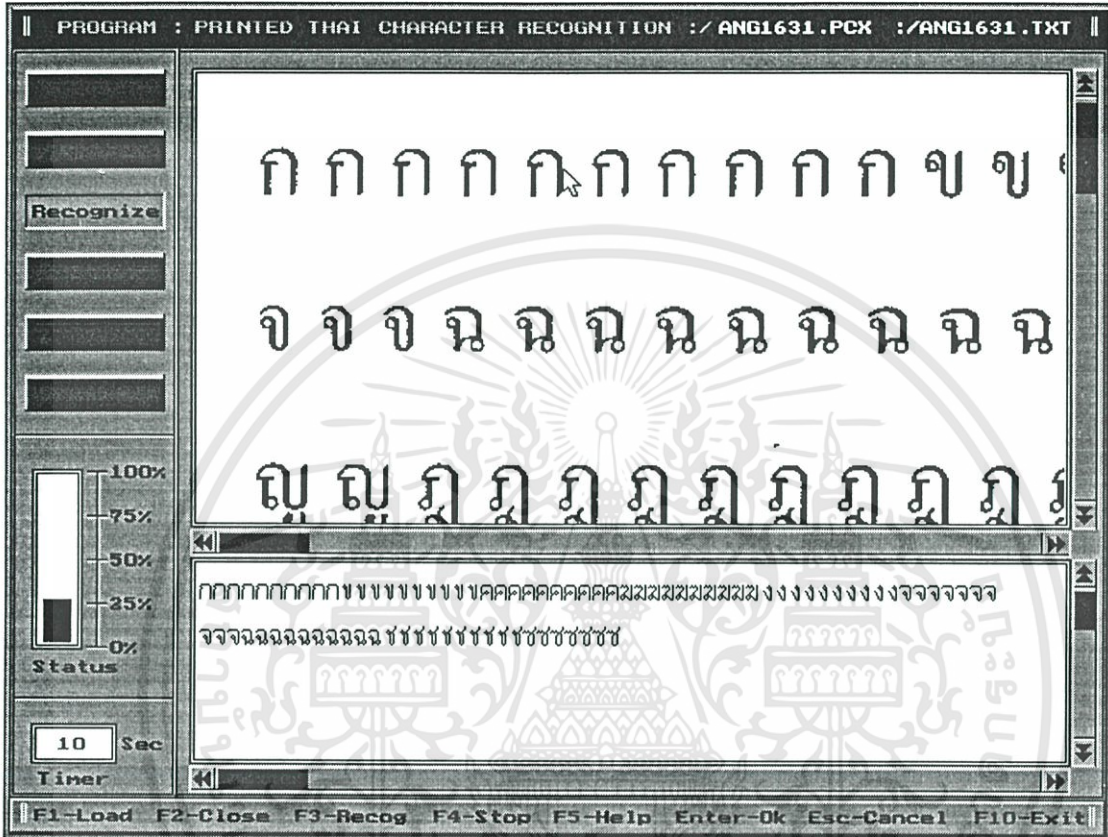


รูปที่ ข.3 เมนูสำหรับการเลือกเพิ่มข้อมูลภาพ PCX สองระดับ



รูปที่ ข.4 แสดงภาพตัวอักษรสองระดับที่เลือกจากเพิ่มข้อมูลภาพเพื่อนำมาวิเคราะห์การรู้จำ
เอกสารต้นแบบเอกสารที่ส่งวันเวลาหรือการเขียนเพื่อวิเคราะห์ข้อความ เมื่อผู้ใช้ที่เห็นประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ทั้งจัดเก็บรหัสแทนภาพตัวอักษรเป็นรหัสต้นแบบ เพิ่มลงในฐานข้อมูลเพื่อการรู้จำต่อไปดังแสดงในรูปที่ ข.7 แต่ถ้าหากภายใน 5 วินาที ไม่เลือกตัวอักษรใดๆ ผ่านแป้นพิมพ์ โปรแกรมจะเดิมีช่องว่างลงไปแทน พร้อมทั้งกลับไปพิจารณาภาพตัวอักษรตัวต่อไป

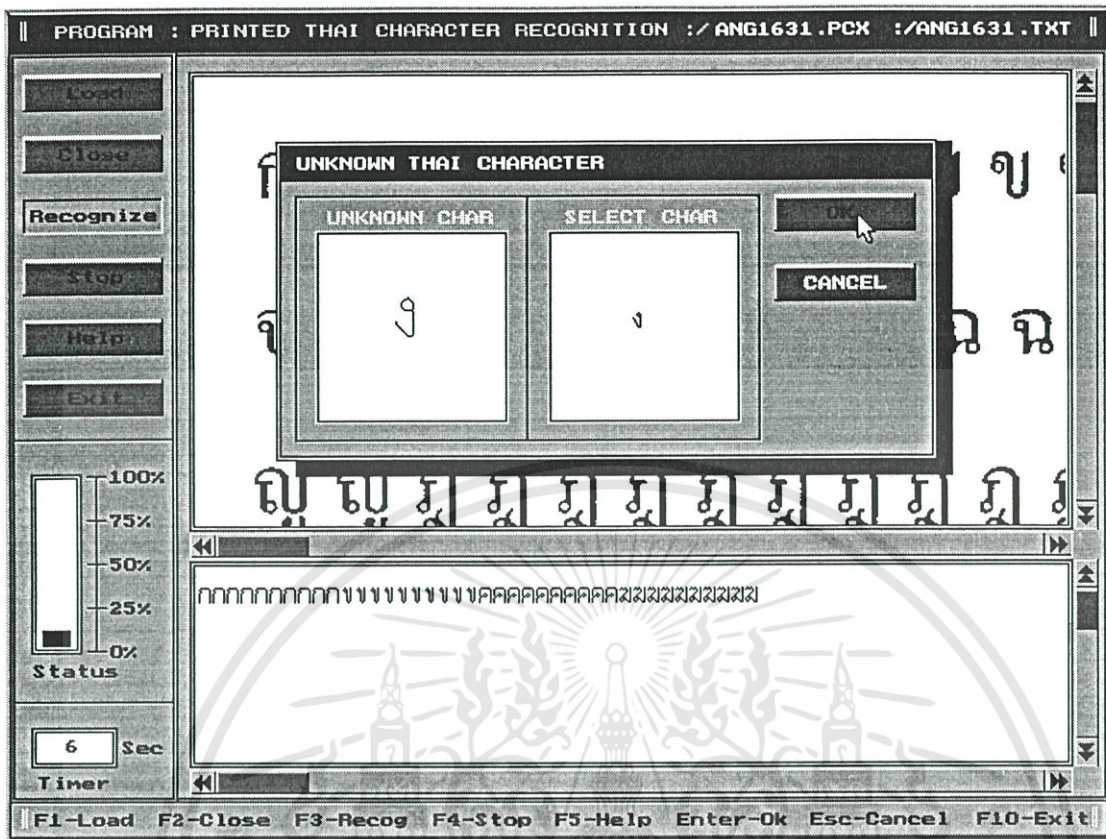


รูปที่ ข.6 แสดงการทำงานของโปรแกรมการรู้จำ

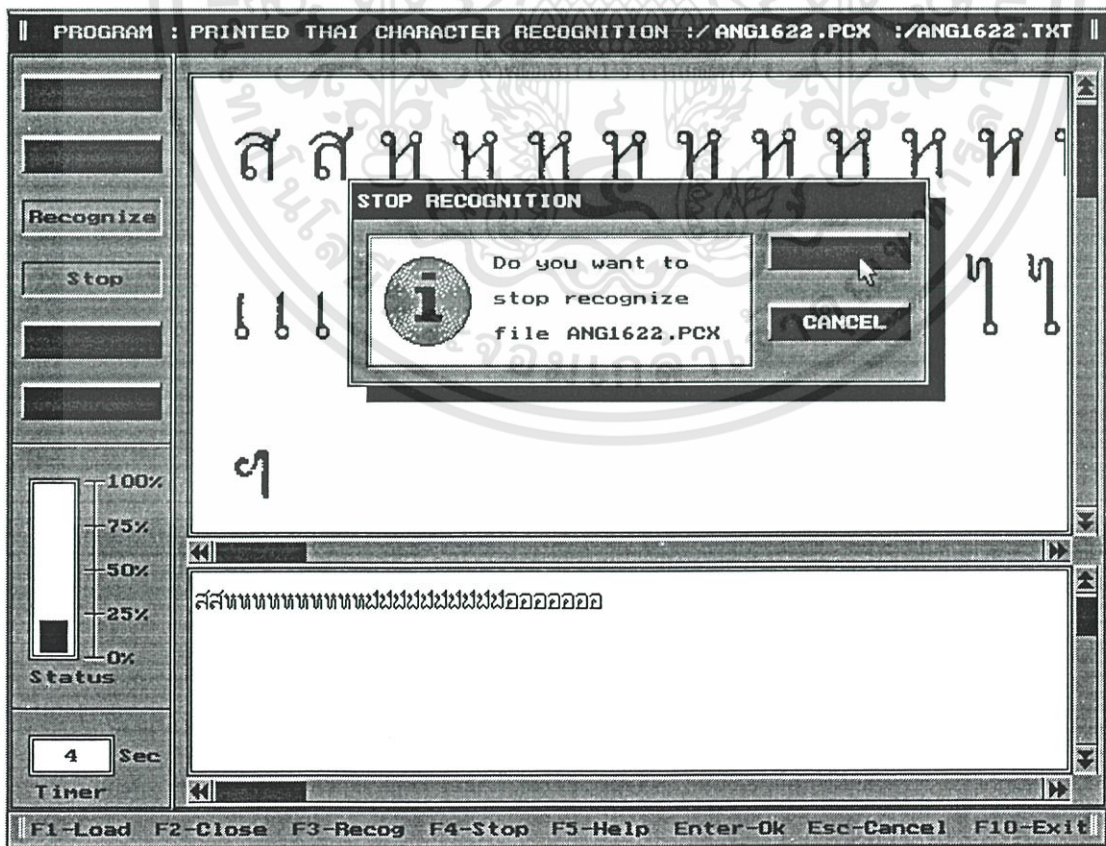
จากรูปที่ 6 แสดงสถานะการทำงานของโปรแกรมการรู้จำ โดยประกอบไปด้วยขั้นตอนของการกำจัดสัญญาณรบกวน แยกบรรทัด แยกภาพตัวอักษรออกจากภาพประโยค ปรับขอบภาพตัวอักษรให้เรียบ หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร ติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง เปรียบเทียบรหัสทิศทางตัวอักษรกับรหัสสภาพตัวอักษรต้นแบบในฐานข้อมูล โดยมีแถบสถานะ (status bar) แสดงเปอร์เซ็นต์การทำงานของโปรแกรมการรู้จำ และมีตัวจับเวลา (Timer) จับเวลาการประมวลผลทั้งหมดในหน่วยเป็นวินาที

ในขณะที่โปรแกรมการรู้จำกำลังประมวลผลการรู้จำอยู่นั้น สามารถหยุดการประมวลผลชั่วคราวได้โดยการคลิกเมาส์ที่ปุ่ม Stop หรือกด F4 โดยโปรแกรมจะถามยืนยันการหยุดการประมวลผล หรือจะให้โปรแกรมประมวลผลต่อดังแสดงในรูปที่ ข.8 โดยในการหยุดการประมวลผลชั่วคราวนี้ เวลาในการประมวลผลจะยังคงเดินต่อไป จนกว่าจะตกลงเลือกหยุดการประมวลผลถาวร โดยการคลิกเมาส์ที่ปุ่ม OK หรือกด Enter

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

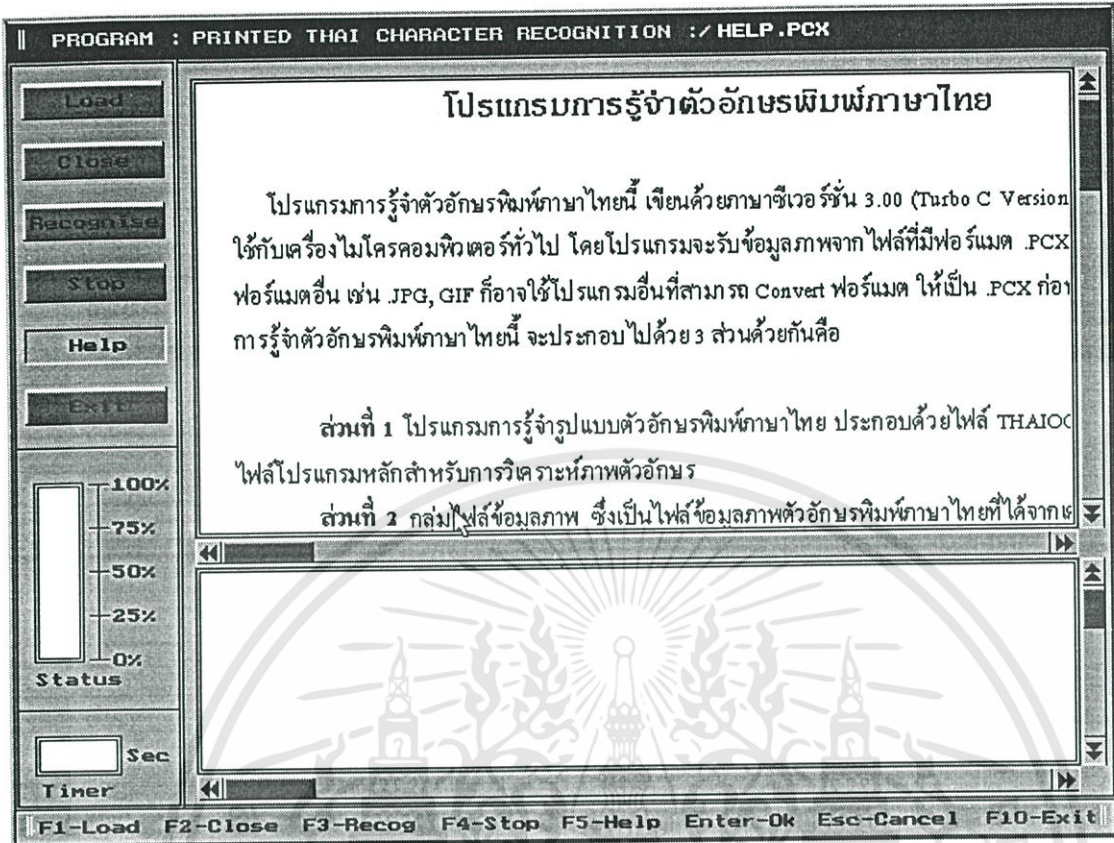


รูปที่ ข.7 แสดงการเลือกตัวอักษรแทนภาพตัวอักษรที่โปรแกรมไม่สามารถวิเคราะห์ได้

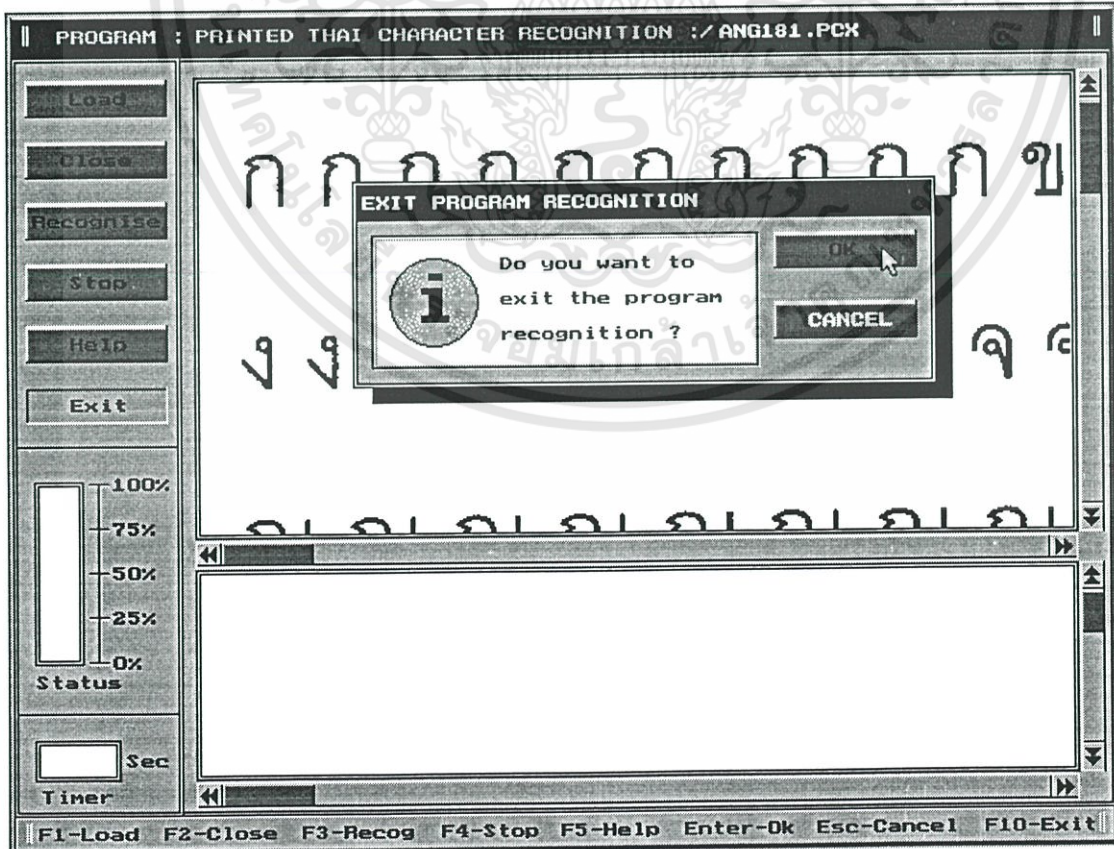


รูปที่ ข.8 โปรแกรมยืนยันการหยุดการรู้จำ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับกรใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ ข.10 แสดงการเปิดแฟ้มข้อมูล Help เพื่ออ่านรายละเอียดต่าง ๆ ของโปรแกรม



รูปที่ ข.11 โปรแกรมยืนยันการออกจากโปรแกรมการรู้จำภาษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



ISSN 0125-1724

วิศวกรรม

ลาดกระบัง

LADKRABANG ENGINEERING JOURNAL

ปีที่ 19 ฉบับที่ 1

มีนาคม 2545

1. ปรากฏการณ์ความต้านทานเชิงลบแบบควบคุมด้วยแรงดันในซิลิคอนไดโอดชนิด n-i-al injection gate ชลิตา จรรย์หาญ สมเกียรติ ศุภเดช	1
2. การสังเคราะห์ชั้นความนำไฟฟ้าจากฟิล์มเพชรชนิดอินทรินซิกด้วยวิธี H-termination พีระวุฒิ ชินวรังสี วิสุทธิ์ รุติรุ่งเรือง	7
3. วงจรกำลังสองและวงจรอดรากลที่สองโดยใช้แหล่งจ่ายไฟเลี้ยงต่ำ ชัยวัฒน์ สากุล กอบชัย เดชหาญ วิชัย แซ่ลี	13
4. วงจรทรานส์คอนดักต์แดนซ์คลาสเอบีที่มีช่วงอินพุตแบบ เรล ทุ เรล วิชัย แซ่ลี อธิพงษ์ชัย แซ่ชัยพันธ์	19
5. วงจรกรองความถี่แบบนอตช์ที่มีแถบความถี่ศูนย์กลางหยุดที่ 60 Hz โดยใช้วงจรทรานส์คอนดักต์เตอร์ มนตรี คำเงิน กอบชัย เดชหาญ วิไลพร โอบบ่อม วิษณุ กอพยัคฆินทร์	25
6. วงจรซิมมอสออปแอมป์ที่มีค่าทรานส์คอนดักต์แดนซ์คงที่และมีช่วงอินพุตและเอาต์พุตปฏิบัติงานแบบ Rail - to Rail ชุมชล จิตรนารถพิชัย กอบชัย เดชหาญ	30
7. วงจร μ -C อินทิเกรเตอร์โดยอินพุตกระตุ้นที่ช้า Bulk ของมอสทรานซิสเตอร์ มนตรี คำเงิน กอบชัย เดชหาญ ชยพล ตันวงค์वाल วิษณุ กอพยัคฆินทร์	35
8. การคำนวณหาสนามการแพร่กระจายคลื่นของสายอากาศไมโครสตรียากี้แถวลำดับ กิตติพงศ์ เพชรบุรณิน จเร สุวัฒน์ปัญญา	41
9. การประมาณอัตราการตกของฝนด้วย Wind Profiler ในย่านความถี่ UHF กิตติชัย วิเศษศิริ ชัยวัฒน์ สมบูรณ์ลาภ นิภา สีสารจิจ ณรงค์ เหมภรณ์	47
10. การปรับปรุง line code 2B1Q ในการเข้ารหัสเพื่อเพิ่มประสิทธิภาพการรับส่งข้อมูล อภิชาติ เลิศศุภศาสตร์ กอบชัย เดชหาญ พีเชษฐ ม่วงนวล	53
11. การหาช่วงเวลาตัดกระแสกฤตในระบบไฟฟ้าขนาดใหญ่โดยใช้โครงข่ายประสาทเทียม ชายชาญ ไพธัสรา สมชาติ จิรวิภากร ศุภี บรรจงจิตร	59
12. การวิเคราะห์ความแตกต่างระหว่างกระแสอินรีซและฟอลต์ของหม้อแปลงด้วยการแปลงเวฟเล็ดแบบเต็มหน่วย เกรียงไกร กิตติวราวุฒิ อานันท์วัฒน์ คุณากร ศุภี บรรจงจิตร	65
13. การวิเคราะห์บูสคอนเวอร์เตอร์ที่ป้อนด้วยแรงดันฟูลเวฟ ชนนวรรธน์ หัวหาญ วิริยะ พิเชษฐจำเรญ	71
14. การจำลองการควบคุมแรงบิดโดยตรงของมอเตอร์เหนี่ยวนำสามเฟส องอาจ เกษภาษา กัฬล ศิริจันทร์พงศ์ วิจิตร กิณเรศ	77
15. การออกแบบและวิเคราะห์ 1 เฟส เตลตามีอดดูเลตที่ดับบลิวเอ็มอินเวอร์เตอร์ที่มีการคงค่าแรงดันเอาต์พุต คมสัน กลีบบัว วิจิตร กิณเรศ	83
16. 3-เฟส ฟิลต์บลิวเอ็ม เอช-เอช เมตริกซ์คอนเวอร์เตอร์ในเทอมคณิตศาสตร์และการแปลความหมายในทางปฏิบัติ วิโชค ให้อทองคำ วิริยะ พิเชษฐจำเรญ	89
17. ชุดเครื่องกลไฟฟ้าเพื่อใช้ทดแทนระบบนิวแมติก ประภาส ไพรสุวรรณา สาคร วุฒิพัฒน์พันธ์	95
18. การพยากรณ์โดยเทคนิคการเคลื่อนที่นำหนักของข้อมูลแต่ละค่าเท่า ๆ กันและเทคนิคการทำให้เรียบแบบเอกโพแนนเชียล นฤมล ชิงเกียรติตระกูล สมชาติ จิรวิภากร	101
19. การตรวจหาเลนด้วยการยึดและหดแม่แบบ เกษตร์ ศิริสันติสัมฤทธิ์ กมลรัฐติ กุลสงค์	107
20. การรู้จักอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทางและการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง นัคม เสาวดี เพิ่มพล กุดจอมศรี ทรงชัย วีระทวีมาศ	113
21. การแบ่งงานแบบถ่วงน้ำหนักบนระบบประมวลผลขนาน PVM ทิวา จารณศรี บรรจง ปิยะธำรง	119
22. การบีบอัดข้อมูลของการเข้ารหัสแบบการสูญเสียต่ำที่มีความซับซ้อนต่ำ กอบชัย เดชหาญ สายน้ำฝน หอมจันทร์ นภัทร สระเยี่ยม อัศรพล ตวีรัตน์	125
23. การประยุกต์ใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์บนเครือข่าย สุรัชย์ จันทร์ฉาย กอบชัย เดชหาญ สุจินต์ วัฒนพิทักษ์พงศ์	131
24. การออกแบบโปรแกรมเพื่อใช้คอมพิวเตอร์พกพาเชื่อมต่อเพื่อแสดงผลและสั่งการควบคุมระบบอุตสาหกรรม ทวีชัย คำศรี กอบชัย เดชหาญ สรรพสิทธิ์ ทองมี	137

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยโดยวิธีการติดตามทิศทาง

การเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

Printed Thai Character Recognition by Using Skeleton Direction Following

นิคม เสาวดี เพิ่มพล กุศลจอมศรี ทรงชัย วีระทวีมาศ

ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

บทคัดย่อ

บทความนี้เป็นการนำเสนอวิธีการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย ด้วยวิธีการติดตามทิศทางของการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร โดยตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยบนหน้ากระดาษเอกสาร จะถูกตรวจกวาดภาพด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพในรูปแบบแฟ้มข้อมูลภาพ PCX จากนั้นแยกภาพตัวอักษรออกจากภาพประโยค หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรพร้อมทั้งกำจัดส่วนเกิน แล้วใช้จำนวนบล็อกของตัวอักษรในการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ และใช้ทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรในการจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียดสำหรับการวิเคราะห์ว่าเป็นภาพตัวอักษรใด

จากการทดลองกับภาพตัวอักษร 3 ฟอนต์ ๆ ละ 3 ขนาด จำนวน 3,960 ตัว สามารถวิเคราะห์ได้ถูกต้องร้อยละ 94.47 วิเคราะห์ไม่ได้ร้อยละ 1.57 และวิเคราะห์ผิดพลาดร้อยละ 3.96 ที่ความเร็วในการวิเคราะห์เฉลี่ยประมาณตัวละ 0.36 วินาที ด้วยโปรแกรมที่เขียนด้วยเทอร์โบซีเวอร์ชัน 3.00 บนเครื่องคอมพิวเตอร์ ซีพียู AMD K6 ความเร็ว 233 MHz.

Abstract

This paper proposes the method of printed Thai character recognition by using skeleton direction following. The document is input into the computer by using a scanner in PCX picture format. Each character is separated, found skeleton and redundancy of elimination. Using the quantity of the block of skeleton in rough classification and direction following of skeleton in fine classification for recognition.

The system has been tested with 3 font and 3 size about 3,960-characters show accurate rate 94.47 %, reject 1.57 % and error 3.96 % with an average time taken of 0.36 second per character. Language used in pattern recognition is Turbo C++ version 3.00 on AMD K6 at 233 MHz.

1. บทนำ

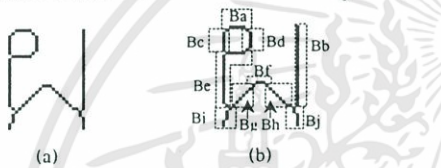
ปัจจุบันได้มีการพัฒนาระบบการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยด้วยวิธีการต่าง ๆ เพื่อให้คอมพิวเตอร์สามารถที่จะเปลี่ยนแปลงข้อมูลที่ถูกจัดเก็บในลักษณะข้อมูลภาพ ให้อยู่ในรูปแบบของข้อมูลตัวอักษร ที่สามารถนำไปใช้กับ

โปรแกรมจัดการข้อความหรือประยุกต์ใช้กับงานอื่น ๆ ได้ นั้น ต้องอาศัยการประมวลผลภาพมาใช้กับการรู้จำ ซึ่งมีหลายวิธีและแต่ละวิธีก็มีข้อดีและข้อเสียต่าง ๆ กันไป ในบทความนี้จะเป็นการนำเสนอวิธีการรู้จำภาพตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทยด้วยวิธีการติดตามทิศทางของการเคลื่อนที่ของเส้น

โครงร่างภาพ โดยประกอบด้วยขั้นตอนที่สำคัญ 4 ขั้นตอน คือ ขั้นตอนการเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษร การติดตามทิศทาง การเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ การแบ่งกลุ่มตัวอักษร และการจัดเก็บรหัสแทนภาพตัวอักษรในฐานข้อมูล

2. การเตรียมข้อมูลภาพตัวอักษรเพื่อการรู้จำ

ภาพตัวอักษรสองระดับที่ได้จากการตรวจกวาดภาพ จะถูกแยกภาพตัวอักษรแต่ละตัวออกจากภาพประโยค [1] พร้อมทั้งกำจัดสัญญาณรบกวน (Noise) ที่เกิดขึ้นด้วยการกำหนดขนาดของสัญญาณรบกวนในระหว่างขั้นตอนของการแยกบรรทัด หาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร [2] และกำจัดส่วนเกิน [3] ซึ่งจะได้ตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรดังรูปที่ 1 (a)



รูปที่ 1 (a) ตัวอย่างเส้นโครงร่างภาพ "ผ" ที่ได้จากการเตรียมข้อมูลภาพ (b) บล็อกเส้นโครงร่างภาพ "ผ"

3. การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

3.1 การแยกบล็อกเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรที่ได้จะถูกแบ่งออกเป็นส่วนของภาพย่อยที่เรียกว่าบล็อก (Block) [4] ด้วยคุณสมบัติการแยกสาขาของรันแนวนอน ซึ่งเป็นการกำหนดช่วงของจุดภาพในแนวนอนที่ต่อเนื่อง จากจุดเริ่มต้นรันที่ (x_i^L, y_i) ไปยังจุดปลายรันที่ (x_i^R, y_i) และในตำแหน่ง (x_{i-1}^L, y_i) , (x_{i+1}^R, y_i) ไม่เป็นจุดภาพดังรูปที่ 2



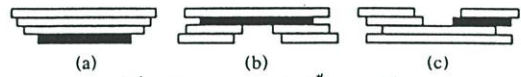
รูปที่ 2 ลักษณะของรันแนวนอน

บล็อกเป็นการรวมกลุ่มของรันที่ติดกันเข้าด้วยกัน โดยทุกรันที่อยู่ภายในบล็อกจะมีดีกรีบน (Up degree) หรือจำนวนรันที่ติดต่อด้านบนและดีกริล่าง (Down degree) หรือจำนวนรันที่ติดต่อด้านล่างเท่ากับ 1 เท่านั้น ยกเว้นรันเริ่มต้นบล็อกที่มีดีกรีบนเท่ากับ 0 ดังรูปที่ 3 (a) หรือมีดีกรีบนมากกว่า 1 ดังรูปที่ 3 (b) และรันสิ้นสุดบล็อกที่มีดีกริล่างเท่ากับ 0 ดังรูปที่ 4 (a) หรือมีดีกริล่างมากกว่า 1 ดังรูปที่ 4 (b) หรือเป็น

รันที่มีรันติดต่อด้านล่างมีดีกรีบนมากกว่า 1 ดังรูปที่ 4 (c)



รูปที่ 3 ลักษณะของรันเริ่มต้นบล็อก

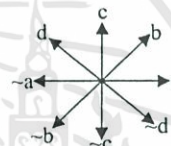


รูปที่ 4 ลักษณะของรันสิ้นสุดบล็อก

จากคุณลักษณะของบล็อกข้างต้น เส้นโครงร่างภาพตัวอักษร "ผ" ในรูปที่ 1 (a) สามารถแยกบล็อกได้ดังรูปที่ 1 (b)

3.2 รหัสทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร

ทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรจะถูกแทนด้วยรหัสทิศทาง 8 ทิศทางหรือ D-Code ดังรูปที่ 5 โดยมีขอบเขตมุมมองของแต่ละทิศทางดังตารางในรูปที่ 6



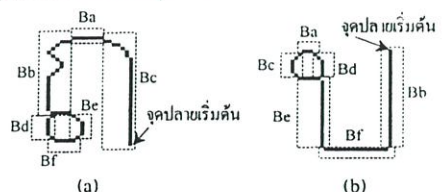
รูปที่ 5 รหัสทิศทางหรือ D-Code 8 ทิศทาง

รหัสทิศทาง	ขอบเขตของมุมมอง (θ)
a	$337.5 < \theta \leq 22.5$
b	$22.5 < \theta \leq 67.5$
c	$67.5 < \theta \leq 112.5$
d	$112.5 < \theta \leq 157.5$
-a	$157.5 < \theta \leq 202.5$
-b	$202.5 < \theta \leq 247.5$
-c	$247.5 < \theta \leq 292.5$
-d	$292.5 < \theta \leq 337.5$

รูปที่ 6 ขอบเขตมุมมองของรหัสทิศทาง

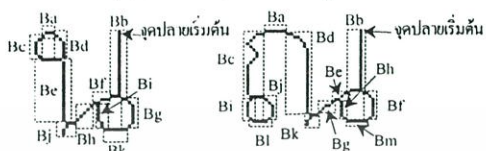
3.3 จุดเริ่มต้นการติดตามทิศทาง

เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรแต่ละตัว จะถูกนำมากำหนดจุดเริ่มต้นการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ โดยใช้จุดปลายของบล็อกแรกที่มีดีกรี (1,0) หรือ (0,1) เป็นจุดปลายเริ่มต้น ดังรูปที่ 7



รูปที่ 7 จุดปลายเริ่มต้นที่บล็อกดีกรี (a) (1,0) และ (b) (0,1)

จากรูปที่ 7 แสดงบล็อกเดินโครงร่างภาพตัวอักษร “จ” และ “บ” ที่มีจุดปลายที่บล็อก Bc และ Bb ซึ่งมีคิกรี (1,0) และ (0,1) ตามลำดับเป็นจุดเริ่มต้น และในกรณีที่ไม่มีจุดปลายจากบล็อกคิกรี (0,1) หรือ (1,0) จะเลือกจุดปลายแรกจากบล็อกคิกรี (2,0) หรือ (0,2) แทนดังรูปที่ 8



รูปที่ 8 จุดปลายเริ่มต้นจากบล็อกคิกรี (0,2) หรือ (2,0)

3.4. การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพ

การติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างเป็นการติดตามการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร จากบล็อกหนึ่งไปยังอีกบล็อกหนึ่ง โดยมีจุดปลายเริ่มต้นตามหัวข้อที่ 3.3 และเคลื่อนที่ไปยังบล็อกคิกรีล่างหรือบล็อกคิกรีบนในลักษณะหมุนตามเข็มนาฬิกาไปเรื่อย ๆ จนกระทั่งกลับมายังตำแหน่งจุดเริ่มต้นเดิม โดยมีกฎการเคลื่อนที่ดังนี้

กฎข้อที่ 1 การเคลื่อนที่ผ่านบล็อกจากรันเริ่มต้นบล็อกไปยังรันสิ้นสุดบล็อก หรือจากรันสิ้นสุดบล็อกไปยังรันเริ่มต้นบล็อกนั้น กำหนดให้จำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านเท่ากับ 1 ครั้ง

กฎข้อที่ 2 การเคลื่อนที่ผ่านบล็อกที่ผ่านเพียงรันเริ่มต้นบล็อกหรือรันสิ้นสุดบล็อกเพียงอย่างเดียวนั้น กำหนดให้จำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านเท่ากับ 1/2 ครั้ง

จากจำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านในแต่ละบล็อกของตัวอักษร สามารถนำมากำหนดทิศทางเคลื่อนที่แต่ละหัวตัวอักษรได้โดยอาศัยคุณสมบัติดังต่อไปนี้

คุณสมบัติที่ 1 บล็อกที่เคลื่อนที่ผ่านเพียง 1/2 ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวมีจุดแยกภายในบล็อก

คุณสมบัติที่ 2 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมทั้งหมดเท่ากับ 1 ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวเป็นส่วนหนึ่งของกลุ่มบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษร

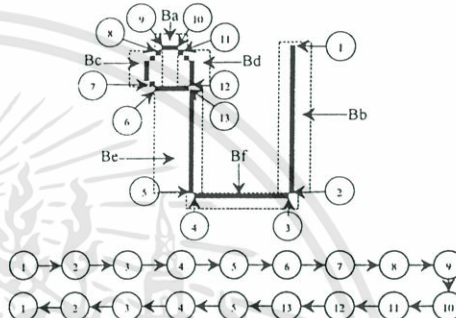
คุณสมบัติที่ 3 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมทั้งหมดเท่ากับ 1/2 ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวเป็นส่วนหนึ่งของกลุ่มบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษรที่มีจุดแยกหัวตัวอักษรอยู่ด้วย และจะเกิดจากบล็อกบล็อกคิกรี (1,2) และ (2,1)

คุณสมบัติที่ 4 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่านรวมทั้งหมดตั้ง

แต่ 2 ครั้งขึ้นไป จะถูกนำมาพิจารณาทิศทางเคลื่อนที่ โดยมีมุมมอง $\theta = \tan^{-1} m$ เมื่อ m คือ ความชันของเส้นโครงร่างภายในบล็อกจากจุดเข้าบล็อกไปยังจุดออกบล็อก และแทนค่ามุม θ ด้วยรหัสทิศทางดังตารางในรูปที่ 6

คุณสมบัติที่ 5 บล็อกที่มีการเคลื่อนที่ผ่าน 1 ครั้ง ติดต่อกัน 2 ครั้ง แสดงว่าบล็อกดังกล่าวมีจุดปลายอยู่ภายในบล็อก และจะพิจารณา 2 ทิศทาง ถ้าบล็อกดังกล่าวมีจุดแยกด้วย

รูปที่ 9 และ 10 แสดงตัวอย่างการติดตามทิศทางเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “บ” และ “น”



รูปที่ 9 ลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “บ”

จากรูปที่ 9 สามารถเขียนลำดับการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างผ่านบล็อกและรหัสทิศทาง ได้ดังนี้

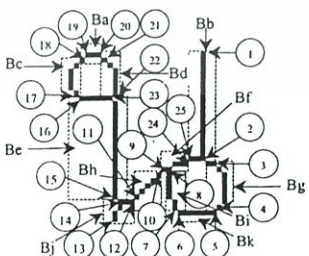
$$\text{Block Rotate} = Bb+Bf+Bc+Bc+Ba+Bd+Bc+Bf+Bb \quad (1)$$

$$= 2Bb+2Bf+2Bc+Ba+Bd \quad (2)$$

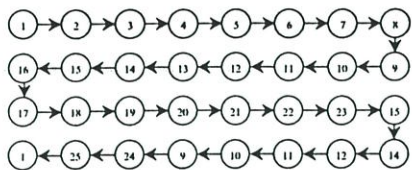
$$= \theta_{Bb} + \theta_{Bf} + \theta_{Bc} + H \quad (3)$$

$$\text{D-Code "บ"} = (-c)+(-a)+c+H \quad (4)$$

จากสมการ (1) แสดงลำดับการเคลื่อนที่ผ่านในแต่ละบล็อก (2) จำนวนครั้งรวมทั้งเคลื่อนที่ผ่าน ซึ่งบล็อก Bc, Ba และ Bd เข้าเงื่อนไขคุณสมบัติข้อที่ 2 เป็นกลุ่มบล็อกของหัวตัวอักษร (3) มุมองศาการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกและ (4) แทนมุมมองการเคลื่อนที่ด้วยรหัสทิศทาง 8 ทิศทาง



รูปที่ 10 ลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “น”



รูปที่ 10 ลำดับการเคลื่อนที่ผ่านแต่ละบล็อกของเส้นโครงร่างภาพตัวอักษร “น” (ต่อ)

$$\begin{aligned} \text{Block Rotate} &= Bb+Bg+Bk+Bi+\frac{1}{2}Bf+Bh+Bj+Bj+Be+ \\ & Bc+Ba+Bd+Be+\frac{1}{2}Bj+Bh+Bf+Bb \quad (6) \\ &= 2Bb+Bg+Bk+Bi+\frac{1}{2}Bf+2Bh+2\frac{1}{2}Bj+ \\ & Bc+Bc+Ba+Bd \quad (6) \\ &= \theta_{Bb}+H1+\theta_{Bh}+\theta_{Bj}+\theta_{Bc}+H2 \quad (7) \\ \text{D-Code “น”} &= (-c)+H1+(-b)+(-b)+c+c+H2 \quad (8) \\ (\text{ลดรหัส}) &= (-c)+H1+(-b)+c+H2 \quad (9) \end{aligned}$$

จากสมการ (5) บล็อก Bj มีการเคลื่อนที่ผ่านติดต่อกัน 2 ครั้งและมีจุดแยกภายในบล็อกตรงตามคุณสมบัติข้อที่ 5 ดังนั้นจะได้ทิศทางการเคลื่อนที่ผ่านบล็อก Bj 2 ทิศทาง คือทิศทางจากจุด 12 ไป 13 หรือทิศทาง ~b และจากจุด 13 ไป 14 หรือทิศทาง c ส่วนบล็อก Bf ตรงตามคุณสมบัติข้อที่ 2 จะพิจารณาทิศทางการรวมเป็นบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษร H1 ส่วนจุดแยกที่อยู่ภายในบล็อกจะถูกนำไปใช้ในการจำแนกตัวอักษรคล้ายในหัวข้อที่ 4.3.1 และสมการ (9) เป็นการลดรหัสทิศทาง ~b และ c ที่เหมือนกันและต่อเนื่องกันที่ได้จากสมการ (8)

4. การแบ่งกลุ่มตัวอักษร

4.1 การแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ

เส้นโครงร่างภาพตัวอักษรจะถูกนำมาแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรตามจำนวนบล็อกของตัวอักษรดังตารางในรูปที่ 11

กลุ่มที่	จำนวนบล็อก (nB)	ตัวอักษร (Codeรูป/C)
C1	nB<=6	กงถบปภยวรฎฤ
C2	6<nB<12	ขคจชฎตทนผฝฟพมตล
C3	nB>=12	ฆจรณญฐธาณศษศหฬย

รูปที่ 11 การแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ

4.2 การจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด

ตัวอักษรในแต่ละกลุ่มจะถูกนำมาจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด ด้วยการติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่างตามหัวข้อที่ 3.4 ซึ่งแสดงดังตัวอย่างในตารางรูปที่ 12

กลุ่มที่	ตัวอักษร	รหัสทิศทาง
C1	บ	(-c)+(-a)+c+H
C2	ท	c+(-a)+(-b)+(-c)+c+H
C3	ณ	(-c)+H1+(-b)+(-c)+c+H2

รูปที่ 12 ตัวอย่างทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นโครงร่าง

4.3 การจำแนกตัวอักษรที่คล้ายกัน

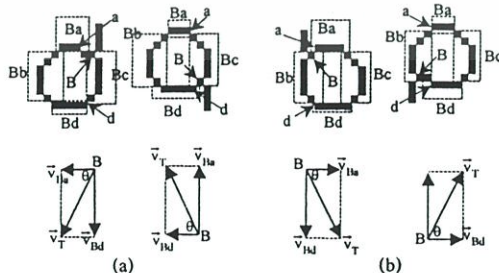
จากการแบ่งกลุ่มตัวอักษรอย่างหยาบและการจำแนกตัวอักษรอย่างละเอียด ยังคงมีตัวอักษรบางกลุ่มที่มีลักษณะคล้ายกันที่ไม่สามารถจำแนกได้ด้วยวิธีการดังกล่าวตามตารางในรูปที่ 13 ซึ่งจำเป็นจะต้องใช้วิธีการพิเศษในการจำแนกตัวอักษรคล้ายเหล่านี้

กลุ่มที่	ตัวอักษรคล้าย
C1	“บ,ป,ช” และ “ถ,ภ,ฎ,ฤ”
C2	“ค,ต” และ “ผ,ฝ,พ,ฟ”

รูปที่ 13 ตัวอักษรคล้ายในแต่ละกลุ่ม

4.3.1 การพิจารณาทิศทางหัวตัวอักษร

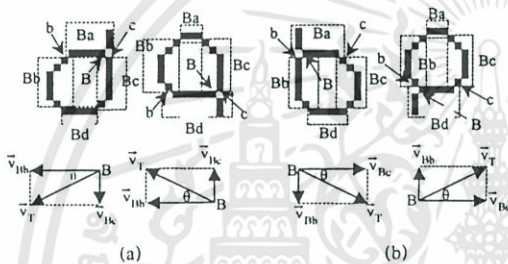
การจำแนกตัวอักษร “ผ,ฝ” ออกจาก “พ,ฟ” หรือ “ค” ออกจาก “ต” หรือ “ช” ออกจาก “บ,ป” หรือ “ภ,ฎ” ออกจาก “ถ,ฤ” จะเป็นการพิจารณาหัวตัวอักษรใน 2 ทิศทาง คือ หัวหันซ้าย ได้แก่ “บ,ป,พ,ฟ,ค,ภ,ฎ” และหัวหันขวา ได้แก่ “ค,ถ,ผ,ฝ,ฤ” โดยการพิจารณาเวกเตอร์รวมทั้งจุดแยกหัวตัวอักษรไปยังบล็อกคิกริบหรือบล็อกคิกริกลางแบ่งได้ 2 กรณี คือ กรณีที่ 1 กลุ่มบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษรมีบล็อกที่มีคุณสมบัติตามข้อ 3 จุดแยกจะเป็นจุดสิ้นสุดครั้นหรือเป็นจุดเริ่มต้นรัน บนรันเริ่มต้นบล็อกกรณีบล็อกคิกริ (2,1) หรือบนรันสิ้นสุดบล็อกกรณีบล็อกคิกริ (1,2) จากรูปที่ 14 เวกเตอร์จากจุดแยกหัวตัวอักษร (จุด B) ไปยังบล็อกที่เป็นส่วนประกอบของหัวตัวอักษรบล็อกคิกริบหรือบล็อกคิกริกลางหรือจุด a และ d คือ \vec{V}_{Ba} และ \vec{V}_{Bd} ตามลำดับ



รูปที่ 14 ตัวอย่างการคำนวณ (a) หัวหันซ้าย (b) หัวหันขวา

กรณีที่ 2 กลุ่มบล็อกเส้นโครงร่างหัวตัวอักษร ไม่มีบล็อกที่มีคุณสมบัติตามข้อ 3 จุดแยกจะเป็นจุดเริ่มต้นรันหรือจุดสิ้นสุดรัน บนรันเริ่มต้นบล็อกกรณีทิศทางเคลื่อนที่ขึ้นเข้าหาหัวตัวอักษร หรือบนรันสิ้นสุดบล็อกกรณีทิศทางเคลื่อนที่ลงเข้าหาหัวตัวอักษรของบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร จากรูปที่ 15 เวกเตอร์จากจุดแยก (จุด B) ไปยังบล็อกที่เป็นส่วนประกอบของหัวตัวอักษรบล็อกคิริบนหรือบล็อกคิริล่าง หรือจุด b และ c คือ \vec{V}_{Bb} และ \vec{V}_{Bc} ตามลำดับ

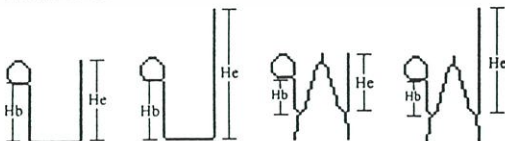
จากทั้ง 2 กรณี เวกเตอร์รวมหรือ \vec{V}_T ที่หาได้จะมีทิศทาง $90 < \theta < 270$ สำหรับตัวอักษรหัวหันซ้ายดังรูปที่ 14 (a) และ 15 (a) และ \vec{V}_T มีทิศทาง $90 > \theta > 270$ สำหรับตัวอักษรหัวหันขวาดังรูปที่ 14 (b) และ 15 (b)



รูปที่ 15 ตัวอย่างการคำนวณ (a) หัวหันซ้าย (b) หัวหันขวา

4.3.2 การหาอัตราส่วนความสูงของบล็อก

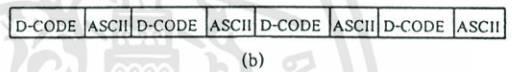
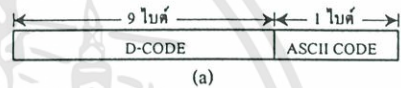
การหาอัตราส่วนความสูงของบล็อกจะถูกนำมาใช้สำหรับจำแนกตัวอักษร “บ” ออกจาก “ป” หรือ “พ” ออกจาก “ฟ” หรือ “ผ” ออกจาก “ฝ” หรือ “ด” ออกจาก “จ” หรือ “ก” ออกจาก “ฎ” โดยการหาอัตราส่วนความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นกับบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร (จำนวนครั้งของการเคลื่อนที่ผ่านบล็อกเท่ากับ 2 ครั้ง) โดยกำหนดให้ถ้าอัตราส่วนความสูงมากกว่าหรือเท่ากับ 2 แสดงว่าเป็นกลุ่มตัวอักษร “ป,ฝ,ฟ,จ,ก” และถ้าค่าน้อยกว่านั้น จะเป็นกลุ่มตัวอักษร “บ,ผ,พ,ด,ภ” ดังรูปที่ 16 เมื่อ H_c คือ ความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นและ H_b คือ ความสูงของบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร



รูปที่ 16 แสดงความสูงของบล็อกจุดปลายเริ่มต้นและบล็อกก่อนถึงหัวตัวอักษร

5. การจัดเก็บรหัสตัวอักษรต้นแบบในฐานะข้อมูล

โปรแกรมการรู้จักก่อนนำไปใช้งาน จะต้องผ่านการเรียนรู้ตัวอักษรต้นแบบก่อน เพื่อใช้เป็นฐานข้อมูลในการเปรียบเทียบกับภาพตัวอักษรอื่นที่ป้อนเข้ามาทดสอบเพื่อการรู้จัก โดยฐานข้อมูลตัวอักษรต้นแบบจะแบ่งเป็น 3 แฟ้มข้อมูล (File) ตามจำนวนกลุ่มของการแบ่งกลุ่มย่อยตัวอักษรอย่างหยาบ เพื่อประหยัดเวลาในการค้นหา และใช้พื้นที่ในการจัดเก็บ 10 ไบต์ต่อตัวอักษร โดย 9 ไบต์แรกเป็นการจัดเก็บรหัสทิศทางหรือ D-Code รวมทั้งหัวตัวอักษร โดยจัดเก็บไบต์ละ 2 ทิศทางรวมทั้งหมด 18 ทิศทาง ซึ่งเพียงพอสำหรับตัวอักษรภาษาไทย ส่วนไบต์ที่ 10 จะใช้จัดเก็บ ASCII Code ตัวอักษรต้นแบบ ดังรูปที่ 17 (a) และรหัสต้นแบบจะจัดเรียงต่อเนื่องกัน ไปดังรูปที่ 17 (b)

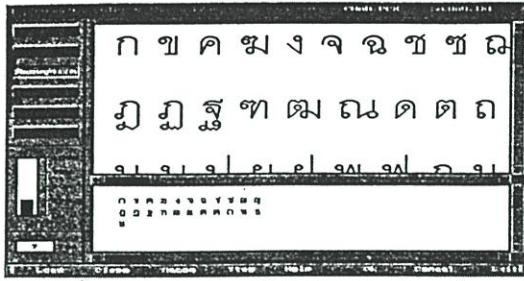


รูปที่ 17 ลักษณะการจัดเก็บฐานข้อมูลตัวอักษรต้นแบบ

6. การทดลองและผลการทดลอง

พิมพ์ตัวอักษรภาษาไทย ก-ฮ,ฤ,ฦ (ยกเว้น ฃ และ ฅ) รวม 44 ตัวอักษร ๗ ละ 10 ตัว ด้วยฟอนต์ AngsanaUPC, BrowaliaUPC และ CordiaUPC ฟอนต์ละ 3 ขนาด (14, 16 และ 18 พอยท์) รวม 3,960 ตัว ด้วยโปรแกรม Microsoft Word 97 บนกระดานสำหรับเครื่องถ่ายเอกสาร 80 แกรม ด้วยเครื่องพิมพ์อิงเจต Canon Bjc-210sp และเครื่องพิมพ์เลเซอร์ Canon LBP 800 อย่างละ 1 ชุด จากนั้นตรวจสอบคุณภาพตัวอักษรบนหน้ากระดาษ ด้วยเครื่องตรวจกวาดภาพ Genius Color Page View Pro ในรูปแบบแฟ้มข้อมูลภาพ PCX สองระดับ (Binary file) ที่ความละเอียดแนวตั้งและแนวนอน 300x300 จุดภาพ

นำข้อมูลภาพตัวอักษรทั้ง 2 ชุดไปทดสอบโปรแกรมการรู้จักที่เขียนด้วยเทอร์โบซีเวอร์ชัน 3.0 บนเครื่องคอมพิวเตอร์ซีพียู AMD K6 ความเร็ว 233 Mhz. ดังรูปที่ 18 โดยใช้ตัวอักษรขนาด 16 พอยท์ เป็นตัวอักษรต้นแบบและผลการทดลองแสดงได้ดังตารางในรูปที่ 19 และ 20



รูปที่ 18 โปรแกรมการรู้จำตัวอักษรพิมพ์ภาษาไทย

พจนาคำ อักษร	จำนวน (ตัว)	ผลการวิเคราะห์(ตัว)			เวลา (วินาที)
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	
AngsanaUPC	1,320	1,221	35	64	626
BrowalliaUPC	1,320	1,212	57	51	538
CrodiaUPC	1,320	1,213	49	58	631
รวม	3,960	3,646	141	173	1,795
เฉลี่ย (%)	100	92.07	3.56	4.37	0.45

รูปที่ 19 ผลการวิเคราะห์เมื่อพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต

พจนาคำ อักษร	จำนวน (ตัว)	ผลการวิเคราะห์(ตัว)			เวลา (วินาที)
		ถูก	ผิด	ไม่ได้	
AngsanaUPC	1,320	1,247	49	24	494
BrowalliaUPC	1,320	1,240	63	17	420
CrodiaUPC	1,320	1,254	45	21	511
รวม	3,960	3,741	157	62	1,425
เฉลี่ย (%)	100	94.47	3.96	1.57	0.36

รูปที่ 20 ผลการวิเคราะห์เมื่อพิมพ์จากเครื่องพิมพ์เลเซอร์

7. สรุปผลการทดลอง

จากการทดลองได้จำกัดสภาพแวดล้อมเพื่อให้ปัญหา
แคบลงและสามารถทดสอบได้ในทางปฏิบัติ โดยภาพตัว
อักษรที่นำมาทดสอบพิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตและเลเซอร์
ทำให้คุณภาพตัวอักษรอยู่ในเกณฑ์ที่สมบูรณ์ดีมาก และ
ทดสอบเฉพาะตัวอักษรพยัญชนะระดับกลาง จึงไม่มีปัญหา
ที่เกิดจากการติดหรือเหลื่อมล้ำกันระหว่างตัวอักษรในการ
แยกภาพตัวอักษรออกจากภาพประโยค ผลที่ได้จากการ
ทดลองจึงเป็นที่น่าพอใจ โดยเฉพาะภาพตัวอักษรที่พิมพ์จาก
เครื่องพิมพ์เลเซอร์นั้น จะให้ประสิทธิภาพในการรู้จำได้ดี
กว่าภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต เนื่องจากคุณภาพ
ภาพตัวอักษรที่ดีกว่า สำหรับปัญหาที่เกิดขึ้น ปัญหาส่วน
ใหญ่เกิดจากความไม่สมบูรณ์ของภาพตัวอักษร เช่น หมึก
และติดกันภายในตัวอักษรดังรูปที่ 21 (a) ซึ่งจะพบมากใน

ภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจต ทำให้เกิดรูปแบบ
ตัวอักษรใหม่ ๆ ขึ้นเรื่อย ๆ เป็นผลให้มีภาพตัวอักษรที่ไม่
สามารถวิเคราะห์ได้มากขึ้นด้วย โดยภาพตัวอักษรใดที่ไม่
สามารถวิเคราะห์ได้ โปรแกรมจะแสดงเส้นโครงร่างภาพตัว
อักษรนั้นให้ผู้เลือกตัวอักษรผ่านแป้นพิมพ์ พร้อมทั้งจัด
เก็บเป็นรหัสตัวอักษรต้นแบบใหม่ในฐานข้อมูล จึงเป็นผลทำ
ให้เวลาการประมวลผลของภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องอิง
เจตยาวนานกว่าเครื่องพิมพ์เลเซอร์

ฉฉฉ ฉฉฉ

(a) (b)

รูปที่ 21 (a) ภาพตัวอักษรหมึกและติดกันภายใน (b)

ภาพตัวอักษรที่แสดงรอยหยักแตกต่างไม่ชัดเจน

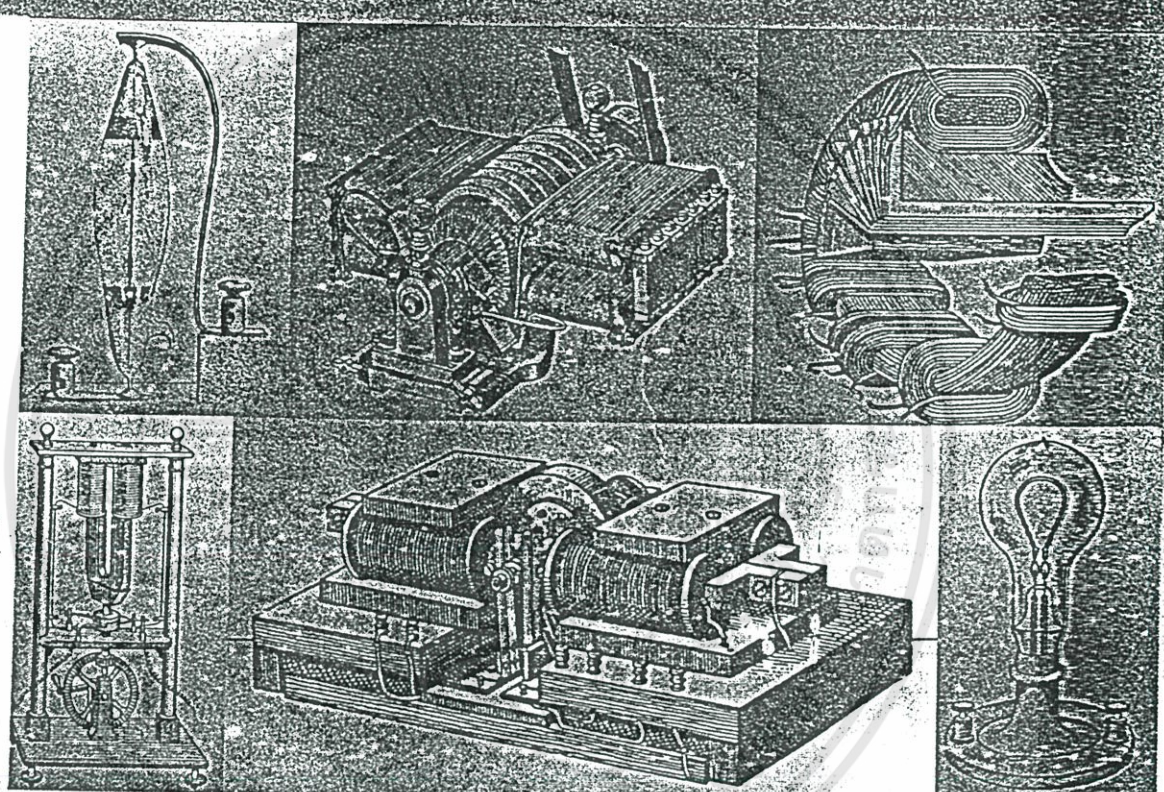
นอกจากนั้นปัญหาจากพจนาคำและขนาดตัวอักษรที่เล็ก
เช่น ภาพตัวอักษร “จ” และ “ด” ที่พิมพ์จากพจนาคำ
BrowalliaUPC หรือ CrodiaUPC ดังรูปที่ 21 (b) นั้น จะมีรอย
หยักที่แสดงความแตกต่างไม่ชัดเจนกับ “ช” และ “ค” เท่ากับ
ภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากพจนาคำ AngsanaUPC จึงเป็นสาเหตุ
อย่างหนึ่งในการวิเคราะห์ที่ผิดพลาด และจากผลการทดลอง
จะพบว่าภาพตัวอักษรที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตนั้น มีผล
ของการวิเคราะห์ผิดพลาดน้อยกว่าเลเซอร์ เพราะกลุ่มภาพตัว
อักษรที่วิเคราะห์ผิดพลาด ที่พิมพ์จากเครื่องพิมพ์อิงเจตนั้น
ส่วนหนึ่งอยู่ในกลุ่มภาพตัวอักษรที่ไม่สามารถวิเคราะห์ได้

8. เอกสารอ้างอิง

- [1] อนุชิต จารุณารัตน์, สุรสิทธิ์ ราชศรี และ ชม กัมปาน,
“การแยกภาพตัวอักษรภาษาไทยออกจากภาพประโยค”
การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า พ.ศ. 2530.
- [2] ทรงชัย วีระทวีมาศและ ชัยณรงค์ คล้ายมณี, “การปรับปรุง
อัลกอริทึมในการทำหัวจุดในภาพบางอย่างรวดเร็ว” การ
ประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า พ.ศ. 2538.
- [3] ทรงชัย วีระทวีมาศ “การปรับปรุงวิธีการกำจัดส่วนเกิน”
การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า พ.ศ. 2538.
- [4] K.-C. Fan, D.-F. Chen and M.-G. Wen, “Skeleonization of
binary images with nonuniform width via block
decomposition and contour vector matching”, Pattern
Recognition, vol.31 (7), pp.823-838, 1998.

การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 24

24th Electrical Engineering Conference (EECON-24)



Volume 2

ความ
กำลัง (PW)
นักกำลัง (PE)
ควบคุมและการวัดคุม (CT)
เกี่ยวข้องกับ
ไฟฟ้า (GN)

ดำเนินการโดย คณะวิศวกรรมศาสตร์
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

22-23 พฤศจิกายน 2544

โทร : 0-2739-2359 โทรสาร : 0-2326-9965

<http://www.ladkrabang.com>

เอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ

Skeletonization of Binary Images by Segmentation

ทรงชัย วีระหิมาศ เพิ่มพล กุศลจอมศรี

ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระเจ้าอยู่หัวฯ วิทยาเขตทหารลาดกระบัง กรุงเทพมหานคร 10520

โทร (02) 994-0355 E-mail: kwsongch@kmitl.ac.th

บทคัดย่อ

บทความนี้เป็นการนำเสนอวิธีการหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ โดยภาพที่พิจารณาจะถูกแบ่งแยกออกเป็น ส่วนภาพย่อยๆ และเส้นโครงร่างภาพจะถูกสร้างขึ้นในแต่ละส่วนภาพย่อยเหล่านั้น เส้นโครงร่างภาพที่สมบูรณ์ จะเป็นการเชื่อมต่อเส้นโครงร่างภาพทั้งภายในและระหว่างแต่ละส่วนภาพย่อยเข้าด้วยกัน

จากการทดลองหาเส้นโครงร่างภาพตามวิธีการที่นำเสนอ เปรียบเทียบกับวิธีการทำภาพบาง [2] ที่มีผู้คิด เส้นโครงร่างภาพที่ได้ดีกว่าทั้งคุณภาพและเวลาในการประมวลผล

Abstract

The skeleton of binary character image by segmentation, the considered binary image is first decomposed into several smaller segments and the skeleton is generated for each segment. The skeleton of the considered image is linking inside or between the skeleton of segment. The performance of the proposed algorithm is compared with existing algorithms. Experimental results confirm the superiority of proposed approach.

1. บทนำ

การหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ ตามบทความที่นำเสนอนี้ เป็นการพิจารณาภาพสองระดับที่มีความกว้างไม่เป็นรูปแบบ (nonuniform width) ในลักษณะส่วนของเส้นตรงในแนวนอนหรือรันแนวนอน (horizontal run) แทนการพิจารณาจุดภาพ (pixel) ของการทำภาพบาง (thinning) [1-2] เคมีที่มีอยู่ โดยในขั้นตอนแรกภาพที่พิจารณาจะถูกแบ่งออกเป็น ส่วนภาพย่อย (segment) ด้วยการพิจารณาการแยกสาขาของรันแนวนอน พร้อมทั้งเส้นขอบภาพ (contour) ของแต่ละส่วนภาพย่อยจะถูกสร้างขึ้นในเวลาเดียวกันด้วย เส้นขอบภาพที่หาได้ซึ่งยังอยู่ในรูปแบบของเส้นขอบภาพ จะถูกปรับให้อยู่ในรูปแบบของเวกเตอร์เส้นขอบ (contour vector) แล้วนำมาหาคู่เวกเตอร์ที่เหมาะสมสำหรับการสร้างเส้นโครงร่างเส้นขอบ ด้วยการเข้าคู่เวกเตอร์เส้นขอบ (matching contour vector) การปรับคู่เวกเตอร์เส้นขอบ (matching vector adjustment) หลังจากนั้นแต่ละคู่เวกเตอร์เส้นขอบจะถูกนำ

มาสร้างเส้นโครงร่างเส้นขอบ (contour skeleton generation) และเชื่อมต่อเส้นโครงร่างเส้นขอบ (skeleton linking) ทั้งภายในและระหว่างส่วนภาพย่อยเข้าด้วยกันในขั้นตอนสุดท้าย เพื่อให้ได้เส้นโครงร่างภาพที่สมบูรณ์

จากการทดลองหาเส้นโครงร่างภาพตามวิธีการที่นำเสนอ เปรียบเทียบกับวิธีการทำภาพบาง [2] ที่มีผู้คิด เส้นโครงร่างภาพที่ได้ ดีกว่าทั้งคุณภาพและเวลาในการประมวลผล

2. นิยาม (definitions)

2.1 รันแนวนอน (horizontal run : $r(x_i^L, x_i^R, y_i)$)

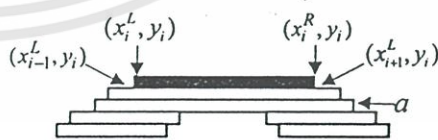
รันแนวนอนเป็นการกำหนดช่วงของจุดภาพในแนวนอนที่ต่อเนื่อง จากจุดเริ่มต้นที่ (x_i^L, y_i) ไปยังจุดปลายที่ (x_i^R, y_i) และในตำแหน่ง (x_{i-1}^L, y_i) , (x_{i+1}^L, y_i) ไม่เป็นจุดภาพ ดังรูปที่ 1 ซึ่งสามารถเขียนแทนด้วยรันอันดับที่ k [3] เมื่อ (j, b_k^*, e_k) หาได้ตามสมการ (1)-(3)

$$b_k = i \text{ เมื่อ } f(i-1, j) = 0 \text{ และ } f(i, j) = 1 \tag{1}$$

$$e_k = i \text{ เมื่อ } f(i, j) = 1 \text{ และ } f(i+1, j) = 0 \tag{2}$$

$$f(i, j) = 1 \text{ สำหรับ } b_k \leq j \leq e_k \tag{3}$$

เมื่อ f คือภาพสองระดับ i, j, b_k และ e_k เป็นคอลัมน์, แถว, จุดเริ่มต้นและจุดปลายของรันอันดับที่ k ตามลำดับ



รูปที่ 1 ลักษณะของรันแนวนอน

2.2 ดีกรี (degree : $d_i(N_u, N_d)$)

ดีกรีเป็นการแสดงถึง จำนวนของรันที่ติดกับรัน r_i ใดๆ ทางด้านบนหรือดีกรีบน (up degree : N_u) และทางด้านล่างหรือดีกรีด้านล่าง (down degree N_d) เช่น จากรูปที่ 1 รัน a มีรันติดต่อด้านบน 1 รันและมีรันติดต่อด้านล่าง 2 รัน รัน a จึงมีดีกรีเท่ากับ (1,2) หรือ $d_a(1,2)$

DS29

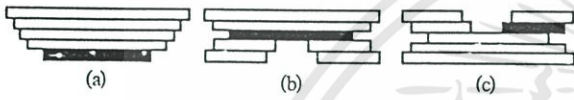
2.3 บล็อก (block : b_i)

บล็อกเป็นการรวมกลุ่มของรันที่ติดกันเข้าด้วยกัน โดยทุกรันที่อยู่ภายในบล็อกจะมีดีกรีบนและดีกรील่างเท่ากับ 1 เท่านั้น ยกเว้นรันเริ่มต้น (starting run) และรันสิ้นสุด (terminating run) บล็อก โดยรันเริ่มต้นบล็อกจะเป็นรันที่มีดีกรีบนเท่ากับ 0 ดังรูปที่ 2 (a) หรือรันที่มีดีกรีบนมากกว่า 1 ดังรูปที่ 2 (b)



รูปที่ 2 ลักษณะของรันเริ่มต้นบล็อก

ส่วนรันสิ้นสุดบล็อกนั้น จะเป็นรันที่มีดีกรีล่างเท่ากับ 0 ดังรูปที่ 3 (a) หรือรันที่มีดีกรีล่างมากกว่า 1 ดังรูปที่ 3 (b) หรือรันที่มีรันติดต่อด้านล่างที่มีรันติดต่อด้านบนมากกว่า 1 รันหรือดีกรีบนมากกว่า 1 ดังรูปที่ 3 (c)



รูปที่ 3 ลักษณะของรันสิ้นสุดบล็อก

2.4 เส้นขอบเสมือน (virtual contour)

เส้นขอบเสมือนคือเส้นขอบบล็อก ที่เกิดขึ้นตรงบริเวณรอยต่อระหว่าง 2 รันที่แบ่งแยก 2 บล็อกที่ติดกัน จากรูปที่ 2 (b) และ 3 (b) สามารถแสดงบริเวณที่เกิดเส้นขอบเสมือนได้ตามเส้นปะในรูปที่ 4 (a) และ (b) ตามลำดับ โดยเส้นขอบเสมือนนี้ จะไม่มีผลต่อการสร้างเส้น โครงร่างภาพ แต่จะใช้เป็นข้อมูลในการเชื่อมต่อเส้น โครงร่างเส้นขอบระหว่างบล็อก



รูปที่ 4 เส้นขอบเสมือน

3. การหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ

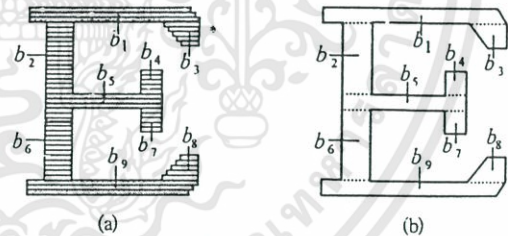
การหาเส้นโครงร่างภาพตามวิธีการที่นำเสนอนี้ จะประกอบด้วยขั้นตอนต่างๆ ตามผังงาน (flow chart) ในรูปที่ 5



รูปที่ 5 การหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ

3.1 การแบ่งส่วนภาพ (image segmentation)

ภาพที่พิจารณาจะถูกแบ่งแยกออกเป็น ส่วนภาพย่อยที่เรียกว่า บล็อก ด้วยคุณสมบัติการแยกสาขาของรันแนวอนาคามหัวข้อที่ 2.3 โดยภาพจะถูกตรวจกวาดภาพ (scan) จากด้านซ้ายสุดไปยังด้านขวาสุดและจากมุมบนซ้ายสุดไปยังมุมล่างขวาสุดของภาพ เพื่อหารันเริ่มต้นบล็อก และเมื่อพบถึงรันที่จุดเริ่มต้น, จุดปลายและส่วนด้านบนของรัน ที่ไม่ถูกแบ่งจากรันสิ้นสุดบล็อกของบล็อกที่ติดกันด้านบนเป็นเส้นขอบจริง (actual contour) และส่วนที่ถูกแบ่งเป็นเส้นขอบเสมือนตามหัวข้อที่ 2.4 จากนั้นตรวจสอบรันที่อยู่ถัดไปทางด้านล่าง ใ้รันสิ้นสุดบล็อกหรือไม่? ถ้าใช่ บันที่จุดเริ่มต้นและจุดปลายรันเป็นเส้นขอบจริง แล้วลื่อนรันที่จะตรวจสอบถัดไปด้านล่างเรื่อยๆ พร้อมทั้งบันทึจุดเริ่มต้นและจุดปลายรันเป็นเส้นขอบจริง จนกว่าจะพบรันสิ้นสุดบล็อก ถ้าใช่ บันที่จุดเริ่มต้น, จุดปลายและส่วนด้านล่างของรันที่ไม่ถูกแบ่งจากรันเริ่มต้นของบล็อกที่อยู่ถัดไปด้านล่างเป็นเส้นขอบจริง และส่วนที่ถูกแบ่งเป็นเส้นขอบเสมือน พร้อมจดจำขอบเขตของบล็อกเพื่อที่จะไม่ให้เกิดการตรวจสอบบล็อกซ้ำ แล้วเริ่มต้นตรวจกวาดภาพใหม่ ในตำแหน่งถัดไปจากจุดปลายของรันเริ่มต้นบล็อกของบล็อกที่ผ่านมา เพื่อหารันเริ่มต้นบล็อกในการแยกบล็อกใหม่ และจะสิ้นสุดการแยกบล็อก ก็ต่อเมื่อการตรวจกวาดภาพได้กระทำถึงมุมล่างขวาสุดของภาพ จากรูปที่ 6 (a) ภาพ "E" ที่ถูกแบ่งแยกออกเป็น 9 ส่วนภาพหรือ 9 บล็อก ที่ประกอบด้วยบล็อก $b_1 - b_9$ ตามลำดับของการตรวจพบในการแยกบล็อก ส่วนสัญญาณรบกวน (noise) ที่อยู่ภายในภาพจะถูกกำจัดทิ้งไป ด้วยการกำจัดบล็อกที่มีขนาดเล็กกว่าค่าขีดเริ่มต้น (threshold) ที่เลือกไว้ดังรูปที่ 6 (c)



รูปที่ 6 (a) บล็อก (b) เวกเตอร์เส้นขอบภาพ "E" (c) บล็อกสัญญาณรบกวน

3.2 การสร้างเวกเตอร์เส้นขอบ (contour vectorization)

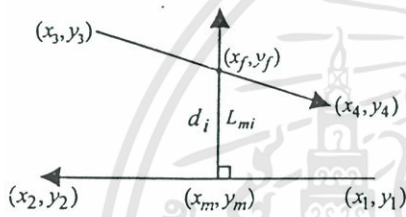
เส้นขอบบล็อกที่ได้จากหัวข้อที่ 3.1 ซึ่งอยู่ในรูปแบบของเส้นขอบภาพจะถูกปรับให้อยู่ในรูปแบบของเวกเตอร์เส้นขอบบล็อก ด้วยการประเมินเส้นขอบภาพเหล่านั้น ด้วยส่วนของเส้นตรงในมุมที่แตกต่างความเข้มนนทิกา โดยเวกเตอร์ที่สร้างจากเส้นขอบภาพ ที่เกิดจากรันเริ่มต้นบล็อกและจุดปลายของแต่ละรันที่อยู่ภายในบล็อกจะมีทิศทางอยู่ระหว่าง 0 - 180 องศา ส่วนเวกเตอร์ที่สร้างจากเส้นขอบภาพ ที่เกิดจากรันสิ้นสุดบล็อกและจุดเริ่มต้นของแต่ละรันที่อยู่ภายในบล็อกจะมีทิศทางอยู่ระหว่าง 180 - 360 องศา ดังรูปที่ 6 (b) |

3.3 การเข้าคู่เวกเตอร์เส้นขอบ (matching contour vector)

เวกเตอร์เส้นขอบจริงใดๆ ที่อยู่ภายในแต่ละบล็อก จะถูกนำมาหาเวกเตอร์ที่เหมาะสมที่อยู่ภายในบล็อกเดียวกัน กำหนดให้ L_i และ L_j เป็นเวกเตอร์เส้นขอบใดๆ ที่มีจุดเริ่มต้นและจุดปลายเวกเตอร์เป็น (x_1, y_1) , (x_2, y_2) และ (x_3, y_3) , (x_4, y_4) ตามลำดับ และ L_j เป็นเวกเตอร์ของ L_i เขียนแทนด้วยสัญลักษณ์ (L_i, L_j) นั้น ก็คือเมื่อการเข้าคู่เวกเตอร์เป็นไปตามคุณสมบัติดังต่อไปนี้

คุณสมบัติที่ 1 L_i จะต้องเป็นเวกเตอร์เส้นขอบจริงและมีทิศทางแตกต่างกับ L_j อยู่ระหว่าง 90 - 270 องศา

คุณสมบัติที่ 2 ระยะทางการเข้าคู่เวกเตอร์ (matching distance : d_i) [4] หรือระยะทางของเส้นตรง L_{mi} ที่ลากจากจุดกึ่งกลาง (x_m, y_m) ของ L_i และตั้งฉากกับ L_j ไปตัดกับ L_j ที่จุด (x_f, y_f) ตามรูปที่ 7 จะต้องมีระยะทางสั้นที่สุด โดยสามารถหาจุด (x_f, y_f) ได้ตามสมการ (4) และ (5)

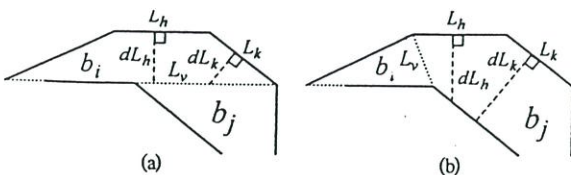


รูปที่ 7 การหาระยะทางของการเข้าคู่เวกเตอร์เส้นขอบ

$$x_f = \frac{(y_1 - y_2) \times (x_3 - x_4) \times y_m + (x_1 - x_2) \times (x_3 - x_4) \times x_m - (y_1 - y_2) \times (x_3 y_4 - x_4 y_3)}{(x_1 - x_2) \times (x_3 - x_4) + (y_1 - y_2) \times (y_3 - y_4)} \quad (4)$$

$$y_f = \frac{(y_1 - y_2) \times (x_3 - x_4) \times y_m + (x_1 - x_2) \times (y_3 - y_4) \times x_m + (x_1 - x_2) \times (x_3 y_4 - x_4 y_3)}{(x_1 - x_2) \times (x_3 - x_4) + (y_1 - y_2) \times (y_3 - y_4)} \quad (5)$$

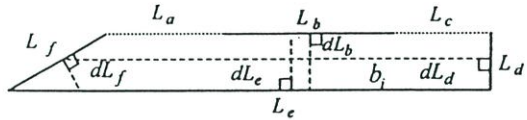
คุณสมบัติที่ 3 กรณีที่เวกเตอร์เส้นขอบจริงใด ที่อยู่ติดและเข้าคู่กับเวกเตอร์เส้นขอบเสมือนที่สร้างจากรันสั้นสุดบล็อก เวกเตอร์เส้นขอบจริงนั้น จะถูกปรับไปยังบล็อกที่อยู่ติดกันทางด้านล่าง ที่ถูกแบ่งด้วยเวกเตอร์เส้นขอบเสมือนนั้นๆ และหาเวกเตอร์ภายในบล็อกใหม่ ดังรูปที่ 8 (a) เมื่อ L_k เป็นเวกเตอร์เส้นขอบที่อยู่ภายในบล็อก b_i และเข้าคู่กับเวกเตอร์เส้นขอบเสมือน L_v เวกเตอร์ L_k จะถูกปรับไปยังบล็อก b_j ที่อยู่ติดกันด้านล่างและถูกแบ่งโดย L_v และในกรณีที่เวกเตอร์เส้นขอบที่ติดกัน เช่น L_h และ L_k ต่างก็เข้าคู่กับเวกเตอร์เส้นขอบเสมือน L_v เดียวกัน เวกเตอร์ทั้งสองจะถูกปรับไปยังบล็อกที่อยู่ติดกันด้านล่างเช่นเดียวกัน จนกระทั่งภายในบล็อกไม่มีเวกเตอร์เส้นขอบจริงใด ที่อยู่ติดและเข้าคู่กับเวกเตอร์เส้นขอบเสมือน ดังรูปที่ 8 (b)



รูปที่ 8(a) บล็อก b_i ก่อนการปรับเวกเตอร์เส้นขอบ

(b) บล็อก b_i หลังการปรับเวกเตอร์เส้นขอบ

คุณสมบัติที่ 4 การเข้าคู่เวกเตอร์ระหว่าง 2 เวกเตอร์มีคุณสมบัติที่ไม่สมมาตร (symmetric) กล่าวคือ ถ้า L_j เป็นคู่ของ L_i หรือ (L_i, L_j) แล้ว L_i ไม่จำเป็นต้องเป็นคู่ของ L_j หรือ (L_j, L_i) เสมอไป ดังรูปที่ 9 เมื่อ L_e เป็นคู่ของ L_f แต่คู่ของ L_e ไม่ใช่ L_f แต่เป็น L_b เป็นคั่น



รูปที่ 9 การเข้าคู่เวกเตอร์เส้นขอบ

3.4 การปรับคู่เวกเตอร์ (matching vector adjustment)

สมาชิกของคู่เวกเตอร์ในแต่ละบล็อกที่ผ่านการเข้าคู่เวกเตอร์เรียบร้อยแล้วตามหัวข้อที่ 3.3 จะถูกปรับให้อยู่ในลักษณะคู่อันดับความสัมพันธ์ของฟังก์ชัน one to one หรือ many to one ตามรูปที่ 10 เพื่อนำไปสร้างเส้นโครงร่างเส้นขอบ โดยมีกฎการปรับคู่เวกเตอร์ดังต่อไปนี้

กฎข้อที่ 1 เรมจ์เวกเตอร์ (range vector) หรือสมาชิกเวกเตอร์ตัวหลังของคู่เวกเตอร์ใดๆ จะต้องไม่เป็นเวกเตอร์เส้นขอบเสมือน

กฎข้อที่ 2 ถ้า 2 คู่เวกเตอร์ใดๆ มีคุณสมบัติของการสมมาตรและโดเมนเวกเตอร์ (domain vector) หรือสมาชิกเวกเตอร์ตัวหน้า ของทั้งคู่ไม่เป็นเร้นจ์เวกเตอร์ของคู่อื่น จะเลือกเพียง 1 คู่เวกเตอร์และอีกคู่ปรับทิ้งไป

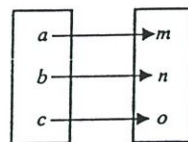
กฎข้อที่ 3 ถ้า 2 คู่เวกเตอร์ใดๆ มีคุณสมบัติของการสมมาตรและโดเมน

เวกเตอร์เป็นเร้นจ์เวกเตอร์ของคู่อื่นด้วย คู่เวกเตอร์ที่มีโดเมนเวกเตอร์เป็นเร้นจ์เวกเตอร์ของคู่อื่นน้อยกว่า จะถูกเลือกอีกคู่จะถูกปรับทิ้งไป

กฎข้อที่ 4 ถ้าโดเมนเวกเตอร์ของคู่เวกเตอร์ใด เป็นเร้นจ์เวกเตอร์ของคู่อื่นด้วย คู่เวกเตอร์ที่มีมูลค่าการเข้าคู่เวกเตอร์ (matching cost) [4] ตามสมการ (6) น้อยกว่าจะถูกเลือก ส่วนอีกคู่จะถูกปรับทิ้งไป

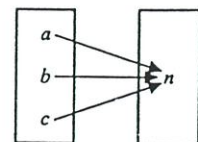
กฎข้อที่ 5 ถ้าเวกเตอร์ใดๆ ที่ถูกปรับทิ้งแต่ติดกับเวกเตอร์เส้นขอบเสมือนของบล็อกที่อยู่ติดด้านล่าง เวกเตอร์นั้นจะถูกปรับไปยังบล็อกติดกันด้านล่างดังกล่าวเพื่อปรับและหาการเข้าคู่เวกเตอร์ยังบล็อกดังกล่าวใหม่

$$\text{มูลค่าการเข้าคู่เวกเตอร์ของ } (L_i, L_j) = \frac{\text{ระยะทางการเข้าคู่ของ } (L_i, L_j)}{\text{ความยาวของ } L_i} \quad (6)$$



$$F_o = \{(a,m), (b,n), (c,o)\}$$

(a)



$$F_m = \{(a,n), (b,n), (c,n)\}$$

(b)

รูปที่ 10 ความสัมพันธ์ของฟังก์ชัน (a) one to one (b) many to one

จากการเข้าสู่เวกเตอร์เส้นขอบ เวกเตอร์ที่อยู่ภายในบล็อก b_i ตามรูปที่ 9 สามารถหาเวกเตอร์ได้ตามสมการ (7) และเมื่อผ่านการปรับเวกเตอร์แล้ว สมาชิกของเวกเตอร์บล็อก b_i จะเหลืออยู่ตามสมการ (8) เนื่องจากคู่ (L_b, L_c) และ (L_c, L_a) ตรงตามกฎข้อที่ 3 คู่ (L_c, L_b) จึงถูกปรับทิ้งไปนอกจากนั้น คู่ของ (L_f, L_c) และ (L_d, L_f) ก็ตรงตามตามกฎข้อที่ 4 คู่ (L_d, L_f) จึงถูกปรับทิ้งไปเช่นกัน

$$b_i = \{(L_b, L_c), (L_d, L_f), (L_c, L_b), (L_f, L_c)\} \quad (7)$$

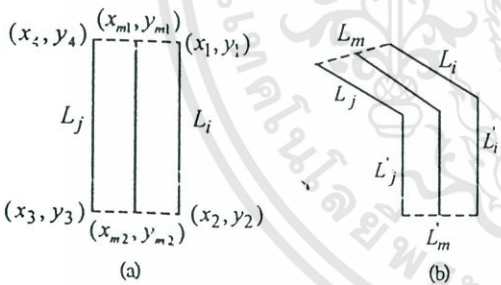
$$b_i = \{(L_b, L_c), (L_f, L_c)\} \quad (8)$$

3.5 การสร้างเส้นโครงร่างเส้นขอบ (contour skeleton generation)

คู่เวกเตอร์ในแต่ละบล็อกที่ผ่านการปรับคู่เวกเตอร์ตามหัวข้อที่ 3.4 แล้ว จะอยู่ในลักษณะคู่อันมีความสัมพันธ์ซึ่งกันและกันแบบ one to one หรือ many to one โดยเส้นโครงร่างเส้นขอบที่สร้างจากคู่เวกเตอร์แบบ one to one นั้น จะเป็นส่วนของเส้นตรงที่ลากจากจุดกึ่งกลางของจุดเริ่มต้น ไปยังจุดกึ่งกลางของจุดปลายของเวกเตอร์ทั้งสองหรือจากจุด (x_{m1}, y_{m1}) ไปยังจุด (x_{m2}, y_{m2}) ดังรูปที่ 11 (a) เมื่อ $(x_{m1}, y_{m1}), (x_{m2}, y_{m2})$ หาได้ตามสมการ (9) และ (10)

$$x_{m1} = (x_1 + x_4) / 2, y_{m1} = (y_1 + y_4) / 2 \quad (9)$$

$$x_{m2} = (x_2 + x_3) / 2, y_{m2} = (y_2 + y_3) / 2 \quad (10)$$

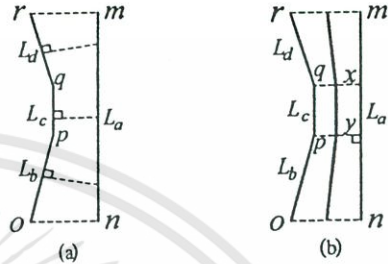


รูปที่ 11 (a) เส้นโครงร่างเส้นขอบที่สร้างจากคู่เวกเตอร์แบบ one to one (b) เส้นโครงร่างเส้นขอบในกรณี 2 คู่เวกเตอร์คิดต่อกัน

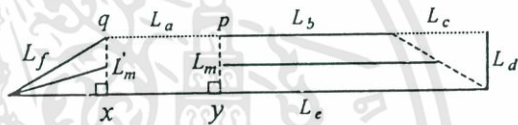
ส่วนกลุ่มคู่เวกเตอร์ที่อยู่ในลักษณะความสัมพันธ์แบบ many to one เส้นโครงร่างเส้นขอบสามารถสร้างได้ใน 2 กรณีคือ ในกรณีแรกกลุ่มคู่เวกเตอร์ที่มีโดเมนเวกเตอร์คิดต่อกัน ดังแสดงในรูปที่ 12 (a) เมื่อ $(L_b, L_a), (L_c, L_a)$ และ (L_d, L_a) มีเรนจ์เวกเตอร์ L_a ร่วมกัน ในกรณีนี้จะเลือกจุดกึ่งกลางส่วนของเส้นตรงที่ลากผ่านจุดต่อร่วม ของโดเมนเวกเตอร์ไปตั้งฉากหรือจุดที่ใกล้ที่สุดบนเรนจ์เวกเตอร์ร่วม ดังเช่น จุดต่อระหว่างโดเมนเวกเตอร์ L_b, L_c และ L_d คือจุด q และ p ส่วนของเส้นตรงจะลากจากจุด q และ p ไปตั้งฉากกับ L_a ที่จุด x และ y และเส้นโครงร่างเส้นขอบจะเป็นส่วนของเส้นตรงที่ลากจากจุดกึ่งกลางระหว่าง rx ผ่านจุดกึ่งกลาง qx, py และ on ตามลำดับ ดังรูปที่ 12 (b) และกรณีที่สอง เมื่อกลุ่มคู่เวกเตอร์มีโด

เมนเวกเตอร์ที่ไม่คิดต่อกัน ดังรูปที่ 9 เส้นโครงร่างเส้นขอบสามารถสร้างได้ ดังรูปที่ 13 เมื่อ 2 เส้นโครงร่างเส้นขอบ L_m และ L_n สร้างจากคู่เวกเตอร์ (L_f, L_c) และ (L_b, L_c) ที่มีเรนจ์เวกเตอร์ L_c ร่วมกัน

ในกรณีที่มีเส้นโครงร่างเส้นขอบ ที่สร้างขึ้นในแต่ละบล็อกคิดกัน เส้นโครงร่างเส้นขอบ ที่สร้างจากคู่เวกเตอร์ที่มีมูลค่าการเข้าคู่กันน้อยกว่าจะถูกเลือก และอีกเส้นที่สร้างจากคู่เวกเตอร์ที่มีมูลค่าการเข้าคู่กันมากกว่าจะถูกปรับทิ้งไป



รูปที่ 12 เส้นโครงร่างเส้นขอบที่สร้างจากกลุ่มคู่เวกเตอร์แบบ many to one ที่มีโดเมนเวกเตอร์คิดต่อกัน

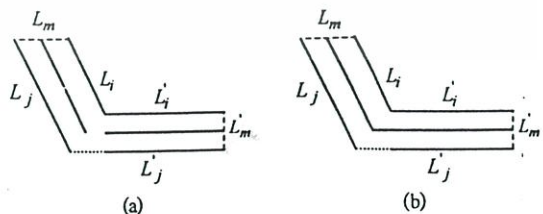


รูปที่ 13 เส้นโครงร่างเส้นขอบที่สร้างจากกลุ่มคู่เวกเตอร์แบบ many to one ที่มีโดเมนเวกเตอร์ไม่คิดต่อกัน

3.6 การเชื่อมต่อเส้นโครงร่างเส้นขอบ (skeleton linking)

การเชื่อมต่อเส้นโครงร่างเส้นขอบเป็นการเติมช่องว่าง (gap filling) ที่เกิดขึ้นทั้งภายในและระหว่างบล็อก เพื่อให้ได้เส้นโครงร่างภาพที่สมบูรณ์ โดยเส้นโครงร่างเส้นขอบที่อยู่ภายในบล็อกจะถูกทำการเชื่อมต่อ ก่อนเส้นโครงร่างเส้นขอบที่อยู่ระหว่างบล็อก โดยมีเงื่อนไขดังต่อไปนี้

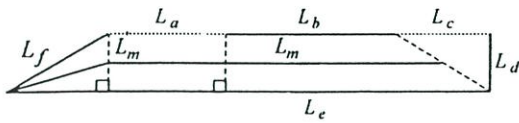
เงื่อนไขที่ 1 ถ้า 2 เส้นโครงร่างเส้นขอบที่สร้างจาก 2 คู่เวกเตอร์ใดๆ ที่คิดต่อกัน 2 เส้นโครงร่างเส้นขอบจะต่อเนื่องกันด้วย ดังแสดงในรูปที่ 11 (b) และในกรณีที่ 2 คู่เวกเตอร์ใดๆ มี 1 เวกเตอร์ของแต่ละคู่คิดต่อกันและอีก 1 เวกเตอร์คิดต่อกันกับเวกเตอร์ที่ไม่ได้สร้างเส้นโครงร่างเส้นขอบ ดังรูปที่ 14 (a) เส้นโครงร่างเส้นขอบจะถูกเชื่อมต่อกันด้วย ดังรูปที่ 14 (b)



รูปที่ 14 การเชื่อมต่อ 2 เส้นโครงร่างที่สร้างจาก 2 คู่เวกเตอร์ที่มี 1 เวกเตอร์คิดต่อกันและอีก 1 เวกเตอร์คิดต่อกันกับเวกเตอร์ที่ไม่สร้างเส้นโครงร่างเส้นขอบ

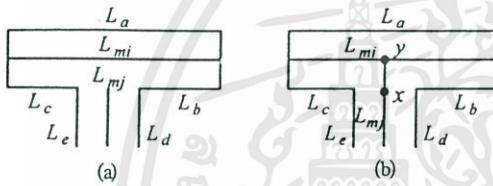
เงื่อนไขที่ 2 ถ้า 2 เส้นโครงร่างเส้นขอบที่สร้าง จากกลุ่มคู่เวกเตอร์แบบ many to one ที่มีโดเมนเวกเตอร์ไม่คิดต่อกัน ดังรูปที่ 13 เส้นโครงร่างเส้น

ขอบทั้ง 2 จะถูกเชื่อมต่อดังกัน ดังรูปที่ 15



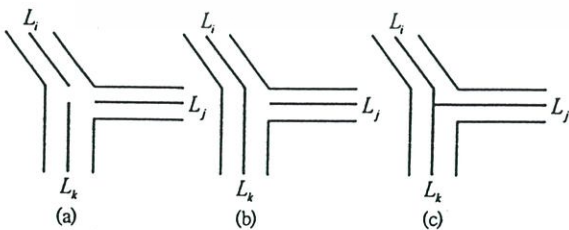
รูปที่ 15 การเชื่อมต่อเส้น โครงร่างเส้นขอบที่สร้างจากกลุ่มคูเวกเตอร์แบบ many to one ที่มีโคเมนเวกเตอร์ไม่คิดต่อกัน

เงื่อนไขที่ 3 ถ้า 2 เส้น โครงร่างเส้นขอบ ที่สร้างจากกลุ่มคูเวกเตอร์แบบ many to one ที่มีโคเมนเวกเตอร์ไม่คิดต่อกัน กับเส้น โครงร่างเส้นขอบที่สร้างจากคูเวกเตอร์แบบ one to one ดังรูปที่ 16 (a) เมื่อเส้น โครงร่างเส้นขอบ L_{mi} สร้างจากคูเวกเตอร์ (L_c, L_a) และ (L_b, L_a) และผ่านการเชื่อมต่อเส้น โครงร่างตามเงื่อนไขที่ 2 แล้ว และเมื่อเส้น โครงร่างเส้นขอบ L_{mj} สร้างจากคูเวกเตอร์ (L_e, L_d) ทั้ง 2 เส้น โครงร่างจะถูกเชื่อมต่อดังกัน ดังรูปที่ 16 (b) เมื่อระยะทางของการเชื่อมต่อจากจุด x ไปยังจุด y จะต้องสั้นที่สุด

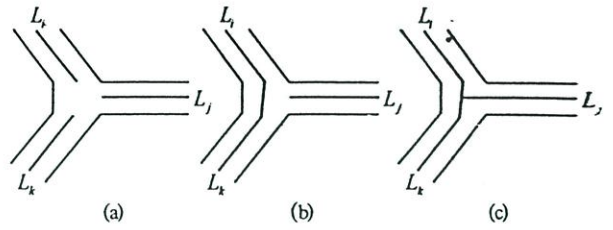


รูปที่ 16 การเชื่อมต่อเส้น โครงร่างเส้นขอบที่สร้างจาก คูเวกเตอร์แบบ many to one กับ one to one

เงื่อนไขที่ 4 ถ้าเส้น โครงร่างเส้นขอบ ที่สร้างจากคูเวกเตอร์ที่มีแต่ละเวกเตอร์คิดต่อกับ 2 คูเวกเตอร์ และ 2 คูเวกเตอร์นั้นมี 1 เวกเตอร์คิดต่อกัน ดังรูปที่ 17 (a) เส้น โครงร่างเส้นขอบ 2 เส้นที่มีระยะห่างสั้นที่สุด จะถูกเชื่อมต่อกันเป็นเส้นเดียวกันก่อน ดังรูปที่ 17 (b) เมื่อระยะห่างระหว่าง L_i กับ L_k สั้นที่สุด จากนั้นเส้น โครงร่างเส้นขอบที่เหลือ จะถูกเชื่อมต่อกับจุดที่ใกล้ที่สุด ดังรูปที่ 17 (c) และในกรณีที่คูเวกเตอร์ที่มีแต่ละเวกเตอร์คิดต่อกับ 2 คูเวกเตอร์ แต่ 2 คูเวกเตอร์นั้น ไม่มีเวกเตอร์ใดคิดต่อกัน ดังรูปที่ 18 (a) เส้น โครงร่างเส้นขอบจะถูกเชื่อมต่อดังกัน ดังรูปที่ 18 (b) และ (c) ตามลำดับ เมื่อคูเวกเตอร์ที่สร้าง L_j มีแต่ละเวกเตอร์คิดต่อกับ 2 คูเวกเตอร์ แต่ทั้ง 2 คูเวกเตอร์ไม่มีเวกเตอร์ใดคิดต่อกัน

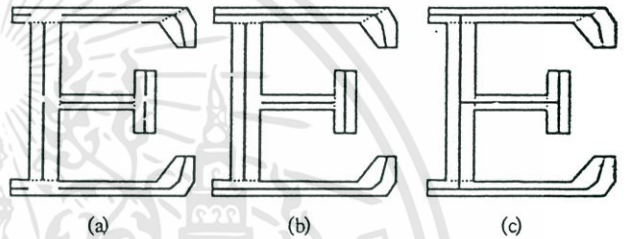


รูปที่ 17 การเชื่อมต่อเส้น โครงร่างเส้นขอบเมื่อ 1 คูเวกเตอร์คิดต่อกับ 2 คูเวกเตอร์เมื่อ 2 คูเวกเตอร์มีเวกเตอร์คิดต่อกัน



รูปที่ 18 การเชื่อมต่อเส้น โครงร่างเส้นขอบเมื่อ 1 คูเวกเตอร์คิดต่อกับ 2 คูเวกเตอร์โดย 2 คูเวกเตอร์นั้น ไม่มีเวกเตอร์คิดต่อกัน

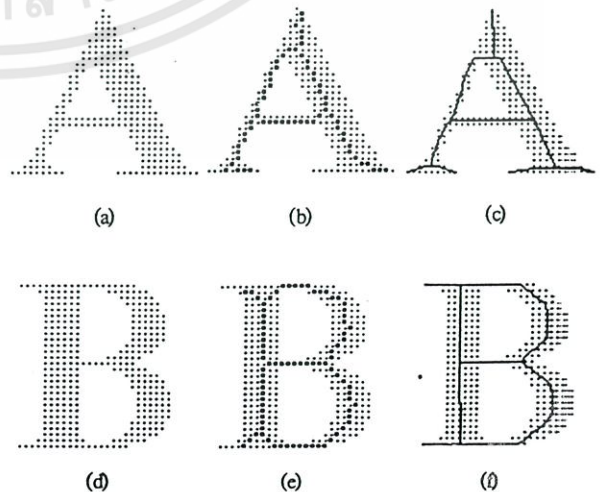
จากรูปที่ 6 ภาพ "E" สามารถหาเส้น โครงร่างเส้นขอบของแค่ระดับบล็อก และทำการเชื่อมต่อได้ ดังรูปที่ 19 เมื่อ (a) เส้น โครงร่างเส้นขอบที่สร้างขึ้นในแค่ส่วนภาพหรือบล็อก (b) และ (c) การเชื่อมต่อเส้น โครงร่างเส้นขอบภายในและระหว่างบล็อกเพื่อให้ได้เส้น โครงร่างภาพที่สมบูรณ์

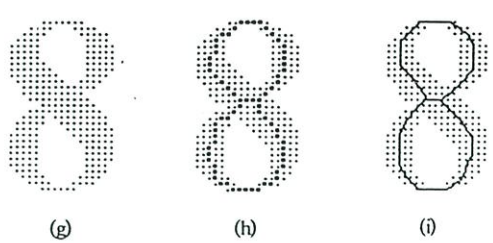


รูปที่ 19 ขั้นตอนของการสร้างเส้น โครงร่างเส้นขอบของภาพ "E"

4. การทดลอง

ทดลองหาเส้น โครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพ ตามวิธีการที่นำเสนอเปรียบเทียบกับวิธีการทำภาพบาง [2] เดิมที่มีอยู่ ด้วยคอมพิวเตอร์ซีพียู AMD K6 ที่ความเร็ว 233 เมกะเฮิร์ตซ์ กับโปรแกรมที่เขียนด้วยเทอร์โบซี (turbo C version 3.0) โดยแบ่งการทดลองออกเป็น 2 ชุด โดยชุดแรกทดลองกับภาพสองระดับ PCX จำนวน 3 ภาพ ดังรูปที่ 20 เมื่อ (a), (d) และ (g) เป็นภาพต้นแบบ (b), (e) และ (f) เส้น โครงร่างภาพที่หาได้ด้วยวิธีการ [2] และ (c), (f) และ (i) เป็นเส้น โครงร่างภาพที่หาได้ตามวิธีการที่นำเสนอ





รูปที่ 20 ภาพคันแบบและเส้นโครงร่างภาพที่หาได้ตามวิธีการทำบางเค็ม และเส้นโครงร่างภาพที่ได้โดยวิธีการแบ่งส่วนภาพ

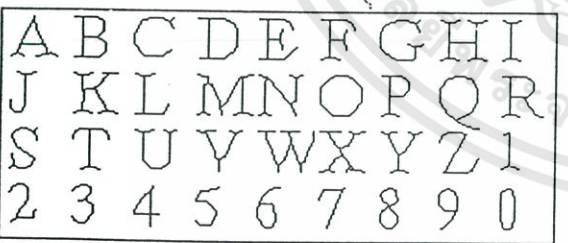
ส่วนการทดลองในชุดที่สองเป็นการทดลองหาเส้นโครงร่างภาพตัวอักษรสองระดับขนาด 280 x 250 จุดภาพ ดังรูปที่ 21 เมื่อ (a) คือภาพ PCX คันแบบ (b) และ (c) คือเส้นโครงร่างเส้นภาพที่หาได้ตามวิธีการ [2] และวิธีการที่นำเสนอ โดยใช้เวลาในการประมวลผล 2.39 วินาทีและ 1.87 วินาทีตามลำดับ



(a)



(b)



(c)

รูปที่ 21 (a) ภาพ PCX คันแบบ (b) เส้นโครงร่างภาพตามวิธีการทำภาพบาง [2] (c) เส้นโครงร่างภาพตามวิธีการที่นำเสนอ

5. สรุปผลการทดลอง :

จากการทดลองหาเส้นโครงร่างภาพสองระดับโดยการแบ่งส่วนภาพตามวิธีการที่นำเสนอ ซึ่งเป็นการพิจารณาภาพในลักษณะส่วนของเส้นตรงในแนวนอน แทนการทำภาพบางด้วยการลดจำนวนจุดภาพแบบเค็มนั้น เส้น

โครงร่างภาพที่ได้ตามวิธีการที่นำเสนอนี้ เปรียบเทียบกับวิธีการทำภาพบางเค็ม [2] ที่มีอยู่ เส้นโครงร่างภาพที่ได้จะมีทิศทางที่ชัดเจนกว่า เพราะอยู่ในรูปแบบของเวกเตอร์ มีความต่อเนื่องที่ดีกว่า มีความไว (sensitivity) ต่อสัญญาณรบกวนต่ำ ความคิดที่เห็นและเวลาที่ใช้ในการประมวลผลน้อยกว่า นอกจากนั้น ถ้าทำการปรับเวกเตอร์เส้นขอบที่มุมแตกต่างของเวกเตอร์เส้นขอบมากขึ้น จำนวนเวกเตอร์เส้นขอบของแต่ละบล็อกก็จะน้อยลง เวลาในการหาการเข้าคู่เวกเตอร์ การปรับคู่เวกเตอร์และการสร้างเส้น โครงร่างเส้นขอบก็จะน้อยลงด้วย จึงสามารถที่จะลดเวลาในการประมวลผลได้เพิ่มขึ้นอีก แต่เส้นโครงร่างภาพที่ได้จะมีความคิดเห็นมากขึ้น ซึ่งเหมาะสำหรับการหาเส้นโครงร่างภาพที่ต้องการความรวดเร็วและไม่ต้องการเส้นโครงร่างภาพที่ละเอียดมากนักและจากการทดลองกับภาพตัวอักษรหลายขนาดและหลายรูปแบบเส้นโครงร่างภาพที่ได้ยังคงมีลักษณะใกล้เคียงกับภาพคันแบบเค็ม สำหรับปัญหาในการหาเส้นโครงร่างภาพตามวิธีการที่นำเสนอนี้คือความถูกต้องของการสร้างเวกเตอร์เส้นขอบ

6. เอกสารอ้างอิง

- [1] กิดดี ไพเจริญวัฒน์ และ ทรงชัย วีระวิมาศ, "อัลกอริทึมในการทำให้วัตถุในภาพบางอย่างรวดเร็ว" การประชุมใหญ่วิชาการทางวิศวกรรมประจักษ์ปี 2534 วิศวกรรมสถานแห่งประเทศไทย ในพระบรมราชูปถัมภ์, หน้า 781 - 790, 2543
- [2] ทรงชัย วีระวิมาศ และ ชัยณรงค์ คล้ายมณี, "การปรับปรุงอัลกอริทึมในการทำให้วัตถุในภาพบางอย่างรวดเร็ว" การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 18 ณ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีมหานคร, หน้า 956 - 960, 2538
- [3] B. Li and C.Y.suen, "A knowledge-base thinning algorithm" Pattern Recognition 24 (12), pp. 1211-1221 (1991).
- [4] Kuo-Chin Fan, Den-Fong Chen and Ming-Gang Wen, "Skeletonization of binary images with nonuniform width via block decomposition and contour vector matching" Pattern Recognition 31 (7), pp.823 - 838 (1998).



นายเพิ่มพล กุดจอมศรี จบการศึกษาปริญญาตรี (ท.บ.) และกำลังศึกษาปริญญาโทวิศวกรรมไฟฟ้า สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ปัจจุบันเป็นเจ้าหน้าที่ควบคุมเสียงและจัดรายการวิทยุสถานีวิทยุ

ทหารอากาศ 021 FM 98.25 Mhz. ปรึรัมย์งานวิจัยที่สนใจ Pattern recognition



นายทรงชัย วีระวิมาศ จบการศึกษาปริญญาโท (ท.บ.) ปัจจุบันเป็นอาจารย์ประจำ คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง งานวิจัยที่สนใจ Wep-Programming, image

processing pattern recognition และ Microprocessor application.

ประวัติผู้เขียน

พินิจอากาศเอกเพิ่มพล กุดจอมศรี เกิดเมื่อวันที่ 30 พฤศจิกายน พ.ศ. 2515 ที่จังหวัดขอนแก่น สำเร็จการศึกษาระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพ (ปวช.) จากโรงเรียนช่างฝีมือทหารรุ่น 30 ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง (ปวส.) จากสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ และปริญญาตรีวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต (วศ.บ) จากสถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ปีการศึกษา 2540.

ปี พ.ศ. 2535 เข้ารับราชการในตำแหน่งจ่าอากาศตรี แผนกซ่อมวิทยุภาคพื้น กองโรงงาน กรมสื่อสารทหารอากาศ ดอนเมือง กรุงเทพมหานคร และปัจจุบันเป็นเจ้าหน้าที่ควบคุมเสียงและจัดรายการวิทยุ สถานีวิทยุทหารอากาศ 021 FM 98.25 Mhz. บุรีรัมย์



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้