



## รายงานการวิจัยฉบับสมบูรณ์

การพัฒนาสถานีภาคพื้นดินแบบต้นทุนต่ำสำหรับการรับสัญญาณและผลิต

ภาพถ่ายดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา NOAA

Development of Low-Cost Ground Station for NOAA Weather

Satellites Receiving System and Image Production

ผศ.ดร.ศรววัฒน์ ชิวปรีชา

ได้รับทุนสนับสนุนงานวิจัยจากเงินงบประมาณเงินรายได้ ประจำปีงบประมาณ 2556

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ชื่อโครงการ การพัฒนาสถานีภาคพื้นดินแบบต้นทุนต่ำสำหรับการรับสัญญาณและผลิตภาพถ่ายดาวเทียม  
อุตุนิยมวิทยา NOAA

แหล่งเงิน ทุนสนับสนุนงานวิจัยจากเงินงบประมาณเงินรายได้

ประจำปีงบประมาณ 2556

จำนวนเงินที่ได้รับการสนับสนุน 80,000 บาท

ระยะเวลาการทำงานวิจัย 1 ปี ตั้งแต่ 1 ตุลาคม 2555 ถึง 30 กันยายน 2556

ชื่อ-สกุล ผศ.ดร.ศรวต์ม์ ชิวปรีชา

หน่วยงาน สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

#### บทคัดย่อ

งานวิจัยฉบับนี้เป็นการศึกษาและสร้างสถานีภาคพื้นดินดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา NOAA ในย่านความถี่ 137 MHz ซึ่งประกอบด้วยสายอากาศ Turnstile Antenna โดยเป็นสายอากาศแบบโพลาไรซ์วงกลม อุปกรณ์ในการรับสัญญาณ ซึ่งจะใช้เครื่องรับสัญญาณแบบ SDR (Software Defined Radio) โดยใช้ซอฟต์แวร์ในการควบคุมการทำงาน และซอฟต์แวร์ถอดรหัส ซึ่งใช้โปรแกรม WXtolmg เพื่อที่จะนำภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้ไปวิเคราะห์ และประมวลผลหาเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆในแต่ละภูมิภาค และสร้างแบบจำลองเพื่อประมาณเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนที่คาดว่าจะตก จากเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝนในกรุงเทพมหานคร โดยใช้โปรแกรม MATLAB ซึ่งจะสามารถนำไปใช้ประโยชน์ทางด้านอุตุนิยมวิทยาได้

Research Title: Development of Low-Cost Ground Station for NOAA Weather Satellites  
Receiving System and Image Production

Researcher: Asst.Prof. Sorawat Chivaprecha

Faculty: Engineering Department: Telecommunication Engineering

## ABSTRACT

This research is the study of setting up a weather ground station for receiving signal from NOAA satellites in the frequency band 137 MHz. The equipment in this system consist of the turnstile antenna with circular polarization, Receiver based on SDR and WXtoImg is used as a decoder. The displaying data and images received from the satellite will be analized and evaluate the average density of clouds in each region. The result will be applied in the estimation of the rainfall in Bangkok by using MATLAB. In addition, this system can be utilized in meteorology.

## กิตติกรรมประกาศ

งานวิจัยฉบับนี้สำเร็จได้ด้วยความอนุเคราะห์ของบุคคลและหน่วยงานที่เกี่ยวข้องที่สนับสนุนเงินทุน และให้โอกาสในการทำงานวิจัยนี้สำเร็จไปได้ด้วยดี รวมถึงอาจารย์ภายในสถาบันพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบังทุกท่านที่คอยเป็นที่ปรึกษาและชี้แนะเรื่องต่างๆในงานวิจัย

คุณค่าและประโยชน์ใด ๆ ที่อาจมีจากงานวิจัยฉบับนี้ ผู้วิจัยขอมอบเป็นเครื่องบูชาพระคุณของบิดามารดาที่ให้กำเนิดและเลี้ยงดูให้การศึกษา ตลอดจนครูบาอาจารย์และผู้ที่มีพระคุณทุกท่านที่มีส่วนในการวางรากฐานการศึกษาให้แก่ผู้วิจัย

ผศ.ดร.ศรวัฒน์

ชีวปรีชา

# สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	ก
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	ข
กิตติกรรมประกาศ	ค
สารบัญ	ง
สารบัญรูป	ฉ
สารบัญตาราง	ฐ
บทที่ 1    บทนำ	1
1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา	1
1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการวิจัย	3
1.3 ขอบเขตของโครงการวิจัย	4
บทที่ 2    ทฤษฎีและหลักการที่เกี่ยวข้อง	5
2.1 ดาวเทียม	5
2.2 ดาวเทียม NOAA	16
2.3 สายอากาศ	25
2.4 เครื่องรับวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ (Software defined radio)	28
2.5 กระบวนการแปลงเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม	32
2.6 โปรแกรม WXtolmg	33
2.7 Bias tee	35
2.8 ลักษณะพื้นฐานของภาพถ่ายดาวเทียม	35
2.9 การวิเคราะห์ข้อมูลจากดาวเทียม	48
2:10 เมฆ	49
2.11 อุณหภูมิความสว่าง (Tb)	56
2.12 ภูมิศาสตร์ และ ภูมิภาคต่างๆ ของประเทศไทย	57
2.13 ฟัซซีลอจิก (Fuzzy logic)	62

สารบัญรูป

รูปที่	หน้า
1.1 Block diagram ของระบบรับสัญญาณดาวเทียม	1
1.2 Block diagram ของกระบวนการ Image processing	3
2.1 ดาวเทียมโคจรรอบโลก	6
2.2 การนำดาวเทียมขึ้นไปโคจรรอบโลก	7
2.3 วิธีการโคจรแบบต่างๆ ของดาวเทียม	8
2.4 ดาวเทียมสื่อสาร	15
2.5 ดาวเทียม NOAA	16
2.6 รูปร่างลักษณะและระบบบันทึกข้อมูลของดาวเทียม NOAA 17	17
2.7 AVHRR	17
2.8 การโคจรของดาวเทียม NOAA	23
2.9 โครงสร้างของระบบรับสัญญาณอุตุนิยมวิทยา NOAA ในโหมด APT และ HRPT	23
2.10 ส่วนประกอบของคลื่นวิทยุแม่เหล็กไฟฟ้าและการแพร่ขยายในอากาศ	25
2.11 Turnstile antenna	27
2.12 QFH antenna	28
2.13 Digital down converter	29
2.14 Digital up converter	30
2.15 ส่วนประกอบของค่า Digital down converter	31
2.16 กระบวนการสร้างภาพ	32
2.17 NOAA APT frame format	33
2.18 การ Set option ในการบันทึก Auto process	34
2.19 โปรแกรม Wxtolmg	35
2.20 วงจร Bias tee	35
2.21 การเกิดภาพสีผสมของข้อมูลดาวเทียม	37
2.22 การแสดงค่าตัวเลขใน 8 บิต	40

## สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่	หน้า
2.23 รูปแบบการเก็บข้อมูลภาพ	41
2.24 โครงสร้างข้อมูลแบบเซลล์ที่ประกอบด้วยแถวและคอลัมน์ หรือแบบกริด	42
2.25 ค่าข้อมูลในแบบราสเตอร์ของภาพดาวเทียมที่ถ่ายด้วย 7 แบนด์	43
2.26 ขนาดและทิศทาง (เส้นทึบ) ของแต่ละจุดภาพในพื้นที่ช่วงคลื่น 3 มิติ	43
2.27 การแบ่งพิกัดแผนที่แบบ UTM	45
2.28 รายละเอียด 4 ชนิดของภาพถ่ายดาวเทียม LANDSAT-TM แบนด์ 2	46
2.29 ละอองน้ำและเกล็ดน้ำแข็ง	50
2.30 เมฆระดับสูง (High Clouds)	52
2.31 เมฆระดับกลาง (Medium Clouds)	53
2.32 เมฆระดับต่ำ (Low Clouds)	54
2.33 เมฆแนวตั้ง (Vertical Clouds)	55
2.34 ลักษณะสี่เมฆ	56
2.35 ตรรกะแบบจริงเท็จ (บูลีนลอจิก) กับตรรกะแบบฟัซซี (ฟัซซีลอจิก)	63
2.36 ความไม่แน่นอน (Uncertainty)	64
2.37 Membership function ของ input $x$ (Project funding)	68
2.38 Membership function ของ input $y$ (Project staffing)	69
2.39 การทำ Aggregation of rule consequents	71
2.40 การคำนวณหา COG	72
3.1 Block diagram ของระบบรับสัญญาณดาวเทียม	73
3.2 Block diagram ของกระบวนการ Image processing	73
3.3 USB dongle รุ่น ezcap usb 2.0 dvb-t/fm/dab	75
3.4 ตัวอย่าง USB dongle รุ่น ezcap usb 2.0 dvb-t/fm/dab ที่ใช้ chip rtl2832u	75
3.5 รูปแบบของซอฟต์แวร์ Orbitron	76
3.6 รูปแบบของซอฟต์แวร์ SDR sharp	78
3.7 Setup.cfg	79

สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่	หน้า
3.8 ตัวอย่างการตั้งค่าตำแหน่งที่อยู่	79
3.9 การอัปเดตไฟล์ TLE	80
3.10 การโหลดไฟล์ TLE ใหม่	80
3.11 การตั้งค่าความถี่ Downlink ของดาวเทียม	81
3.12 รูปแบบของ Satellite tracker (plugin)	81
3.13 รูปแบบของซอฟต์แวร์ WXtoimg	82
3.14 คลิป Recording devices	83
3.15 ตั้งค่า Stereo mix	83
3.16 การตั้งค่า Soundcard	84
3.17 NOAA 18 (ch 1-4, northbound 51 W) at 2013-08-25 08:55 UTC	85
3.18 Crop Image ที่พิกัดภูมิศาสตร์ของประเทศไทย NOAA 18 at 2013-08-25 08:55 UTC	85
3.19 ภาพประเทศไทย NOAA 18 at 2013-08-25 08:55 UTC ที่จะ นำไปใช้งาน	86
3.20 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคเหนือ	87
3.21 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคตะวันออกเฉียงเหนือ	87
3.22 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคกลาง	88
3.23 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคตะวันตก	88
3.24 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคตะวันออก	89
3.25 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคใต้	90
3.26 พิกัดภูมิศาสตร์ของกรุงเทพมหานคร	90
3.27 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 07/2012	97
3.28 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 08/2012	98

สารบัญรูป (ต่อ)

หน้า

รูปที่		หน้า
3.29	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 09/2012	98
3.30	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 01/2013	99
3.31	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 02/2013	99
3.32	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 03/2013	100
3.33	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 04/2013	100
3.34	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 05/2013	101
3.35	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 06/2013	101
3.36	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 07/2013	102
3.37	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 08/2013	102
3.38	กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 09/2013	103
3.39	หน้าต่าง MATLAB FIS สำหรับข้อมูลก่อนการแปลงเวฟเล็ทเติมหน่วย	104
3.40	ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆ Cloud (%)	105
3.41	ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น Humidity (%)	106

รูปที่	สารบัญรูป (ต่อ)	หน้า
3.42	กระบวนการ Aggregation	108
3.43	ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของปริมาณน้ำฝน Rainfall (mm)	109
3.44	รูปแบบของโปรแกรม Cloud & Nimbus Density Estimation	110
3.45	รูปแบบโปรแกรมที่ยังไม่ได้ทำการใส่อินพุต	111
3.46	รูปแบบของ File Selector	111
3.47	รูปของโปรแกรมเมื่อทำการคำนวณเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของ Cloud และ Nimbus	112
3.48	รูปแบบในการเลือกให้แสดงค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของ Cloud ใน แต่ละภูมิภาค	113
3.49	รูปแบบของส่วนแสดงผลเปอร์เซ็นต์ค่าความหนาแน่นของเมฆ (Cloud)	113
3.50	แสดงหน้าเว็บไซต์ที่สามารถหาค่าความชื้น	114
3.51	แสดงการใส่ค่าความชื้น	115
3.52	รูปแบบของส่วนแสดงผลของค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ ที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ปริมาณน้ำฝนและเกณฑ์ปริมาณน้ำฝน	117
4.1	วงโคจรขณะรับสัญญาณของซอฟต์แวร์ Orbitron	117
4.2	สเปกตรัมของสัญญาณของซอฟต์แวร์ SDRSharp	118
4.3	รูปขณะรับสัญญาณของซอฟต์แวร์ WXtolog	119
4.4	NOAA 15 มุม 27 W ในโหมด Normal	120
4.5	NOAA 15 มุม 27 W ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)	120
4.6	NOAA 15 มุม 27 W ในโหมด MCIR map color IR	121
4.7	NOAA 15 มุม 67 E ในโหมด Normal	121
4.8	NOAA 15 มุม 67 E ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)	122
4.9	NOAA 15 มุม 67 E ในโหมด MCIR map color IR	122

## สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่		หน้า
4.10	NOAA 19 มุม 53 E ในโหมด Normal	123
4.11	NOAA 19 มุม 53 E ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)	123
4.12	NOAA 19 มุม 53 E ในโหมด MCIR map color IR	124
4.13	NOAA 18 มุม 69 W ในโหมด Normal	125
4.14	NOAA 18 มุม 69 W ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)	125
4.15	NOAA 18 มุม 69 W ในโหมด MCIR map color IR	126
4.16	NOAA 15 มุม 85 W ในโหมด Normal	127
4.17	NOAA 15 มุม 85 W ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)	127
4.18	NOAA 15 มุม 85 W ในโหมด MCIR map color IR	128
4.19	NOAA 18 มุม 89 E โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)	129
4.20	ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 42 %	130
4.21	ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 71 %	130
4.22	ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 63 %	131
4.23	ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 45 %	131
4.24	ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 92 %	132
4.25	ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 62 %	132
4.26	กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 43 %	133
4.27	NOAA 18 มุม 51 W โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)	134
4.28	ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 100 %	134
4.29	ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 61 %	135
4.30	ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 54 %	135
4.31	ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 46 %	136
4.32	ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 40 %	136
4.33	ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 62 %	137

สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่	หน้า
4.34 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 4 %	137
4.35 NOAA 15 มุม 63 W โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)	138
4.36 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 84 %	139
4.37 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 97 %	139
4.38 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 97 %	140
4.39 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 85 %	140
4.40 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 50 %	141
4.41 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 70 %	141
4.42 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 27 %	142
4.43 NOAA 15 มุม 49 E โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)	143
4.44 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 57 %	143
4.45 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 32 %	144
4.46 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 30 %	144
4.47 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 57 %	145
4.48 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 70 %	145
4.49 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 89 %	146
4.50 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 6 %	146
4.51 NOAA 19 มุม 78 E โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)	147
4.52 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 56 %	148
4.53 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 58 %	148
4.54 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 58 %	149
4.55 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 67 %	149
4.56 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 63 %	150
4.57 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 92 %	150
4.58 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 52 %	151
4.59 กระบวนการประมวลผลจากฟัซซีลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB	152

## สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
2.1 การจำแนกย่านความถี่คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า	13
2.2 คุณสมบัติของอุปกรณ์ AVHRR	18
2.3 ดาวเทียม NOAA ที่ปฏิบัติงานอยู่ ณ ปัจจุบัน	22
3.1 เกณฑ์จำนวนเมฆในท้องฟ้า	92
3.2 ความสูงของฐานตระกูลเมฆเหนือระดับพื้นดินในเขตอบอุ่น	93
3.3 ความสัมพันธ์ระหว่างความสูงของเมฆและอุณหภูมิของเมฆ	94
3.4 ปฏิทินสภาพอากาศ	95
3.5 ข้อมูลความชื้นและปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน ในเดือนกันยายน 2013	96
4.1 เกณฑ์จำนวนเมฆในท้องฟ้า	128
4.2 เกณฑ์ปริมาณฝนของกรมอุตุนิยมวิทยา	152
4.3 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 07/2012	162
4.4 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 08/2012	163
4.5 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 09/2012	164
4.6 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 01/2013	165
4.7 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 02/2013	166
4.8 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 03/2013	167
4.9 ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 04/2013	168

## สารบัญตาราง (ต่อ)

ตารางที่		หน้า
4.10	ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 05/2013	169
4.11	ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 06/2013	171
4.12	ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 07/2013	172
4.13	ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 08/2013	173
4.14	ผลการเปรียบเทียบระหว่างปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 09/2013	174

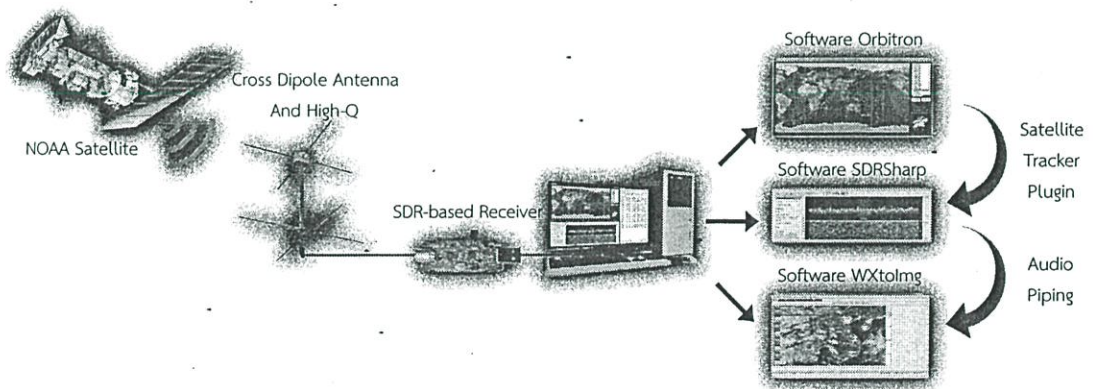
# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา

เนื่องจากในปัจจุบันในการรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA จะอาศัยกรมอุตุนิยมวิทยา และสำนักงานพัฒนาเทคโนโลยีอวกาศและภูมิสารสนเทศ (สทอภ.) เป็นหน่วยงานหลักของชาติในการสำรวจทรัพยากรธรรมชาติ สภาพภูมิอากาศ (หรืออุตุนิยมวิทยา) ซึ่งบางครั้งหากระบบเกิดปัญหาขึ้นจนไม่สามารถที่จะทำการแก้ไขเบื้องต้นได้และเป็นเหตุให้ระบบไม่สามารถทำการรับสัญญาณได้นั้น อาจทำให้ทั้งสองหน่วยงานสูญเสียโอกาสในการรับสัญญาณ อีกทั้งการวิเคราะห์ภาพถ่ายดาวเทียมยังต้องอาศัยผู้เชี่ยวชาญในการตีความหมายของข้อมูล

โดยโครงการวิจัยที่นำเสนอสามารถนำไปใช้งานเป็นการอำนวยความสะดวกแก่หน่วยงาน และงานวิจัยอื่นๆทางด้านอุตุนิยมวิทยา ให้มีความสะดวกและเป็นอิสระมากขึ้นในการได้มาซึ่งข้อมูลที่จะนำไปใช้ประโยชน์ด้านการวิจัยของหน่วยงานต่างๆ โดยเฉพาะการใช้ประโยชน์จากภาพถ่ายดาวเทียม NOAA ซึ่งเป็นกลุ่มดาวเทียมอุตุนิยมวิทยากลุ่มหนึ่งซึ่งเป็นที่นิยมใช้งานทางด้านอุตุนิยมวิทยา โดยงานวิจัยระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT ด้วยเทคโนโลยีวิทยุ กำหนดด้วยซอฟต์แวร์ ที่รวมเป็นสถานีภาคพื้นดินแบบต้นทุนต่ำสามารถแสดงเป็น Block diagram ได้ดังรูปที่ 1.1

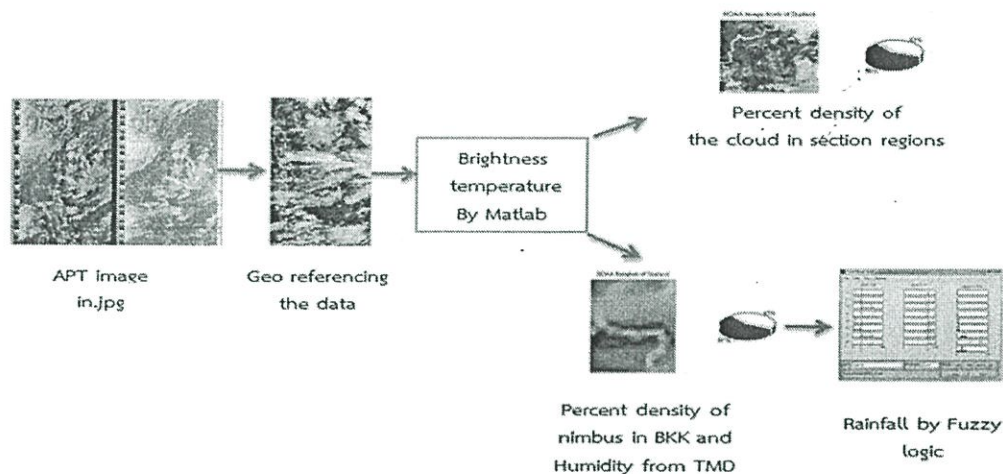


รูปที่ 1.1 Block Diagram ของระบบรับสัญญาณดาวเทียม

ดาวเทียม NOAA จะทำการส่งสัญญาณใน Mode ATP ในช่วงความถี่ 137.10 – 137.9125 MHz ซึ่งจะเป็นความถี่เท่าไรนั้นขึ้นอยู่กับดาวเทียมแต่ละดวง และอาศัยการมอดูเลตแบบ FM ซึ่งรายละเอียดของสัญญาณที่ส่งจากดาวเทียม NOAA มีดังนี้

- Data Rate and Baseband Modulation เป็นแบบ Analog
- ความถี่ Modulation แบบ FM-carrier AM-subcarrier
- Subcarrier Frequency 2.4 kHz

จากนั้นสายอากาศซึ่งจะเป็นสายอากาศแบบ Cross Dipole หรือที่เรียกกันว่า Turnstile antenna ซึ่งมี Polarization แบบวงกลมขวา (Right-hand Circular Polarization) เนื่องจากดาวเทียม NOAA ก็ทำการส่งด้วย Polarization แบบวงกลมขวาเช่นกันก็จะทำการรับสัญญาณที่ส่งมาจากดาวเทียม NOAA โดยที่ SDR-based Receiver จะประยุกต์ใช้อุปกรณ์ ezcapstick DVB-T/DAB/FM USB Dongle ซึ่งภายในมี chip Elonics E4000 ที่เป็น wideband tuner และ chip Realtek RTL2832U ที่ทำหน้าที่เป็น DDC (Digital Down Converter) ที่พร้อมให้ข้อมูลเอาท์พุท 8-bit I/Q samples ส่งผ่านไปยัง Host computer ผ่านทางพอร์ต USB ซึ่งจะมี Orbitron เป็น Software ที่ใช้ในการ Tracking ดาวเทียม NOAA รวมทั้งดาวเทียมอื่นๆ ซึ่งจะแสดงเส้นทางการโคจรของดาวเทียมแบบ Real-time หรือสามารถคำนวณวงโคจรล่วงหน้าได้ และมี SDR Sharp ซึ่งเป็น Software ที่เป็น Open source ใช้ในการควบคุมการทำงานของอุปกรณ์เครื่องรับ SDR เพื่อทำหน้าที่หลักคือ FM-Demodulation โดยจะมี Plugin ที่ชื่อว่า Satellite Tracker เพื่อที่จะสามารถทำงานร่วมกับโปรแกรม Orbitron โดยเมื่อดาวเทียมโคจรผ่านตำแหน่ง Ground Station ที่เราตั้งค่าไว้ โปรแกรม SDR Sharp ก็จะทำกรับสัญญาณจากดาวเทียมแบบอัตโนมัติ สุดท้าย Wxtolmg เป็น Software ที่ใช้ในการถอดรหัสสัญญาณให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม NOAA ในโหมด APT โดยกระบวนการทำงานจะเริ่มจากการรับสัญญาณเสียงที่ได้จากโปรแกรม SDR Sharp และทำ AM-Demodulation เพื่อเอาสัญญาณภาพออกมาจากสัญญาณ AM-Subcarrier 2.4 kHz รวมทั้งการจัดเรียงข้อมูลภาพตามมาตรฐาน APT frame format และ การประมวลผลภาพถ่ายดาวเทียมในลักษณะต่างๆ และภาพถ่ายดาวเทียมจากการรับสัญญาณนี้ก็นำภาพประยุกต์ใช้ในส่วนงานต่อไป ดังรูปที่ 1.1



รูปที่ 1.1 Block Diagram ของกระบวนการ Image processing

เมื่อประมวลผลได้ภาพถ่ายดาวเทียมแล้ว ตั้งเป็น Contrast enhance (Ch B only) เพราะเป็นโหมดที่ใช้ sensor 4 (Thermal infrared) จะแสดงค่าอุณหภูมิ และทำการ Geo-referencing ซึ่งเป็นการเตรียมภาพเพื่อให้ภาพมีให้มีละติจูดและลองจิจูด เพื่อตัดภาพเฉพาะประเทศไทย หาเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) และเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ทำให้เกิดฝน (Nimbus) จากโปรแกรม MATLAB โดยนำข้อมูลที่ได้มาสร้างแบบจำลอง การทำนายปริมาณน้ำฝนที่คาดว่าจะตก โดยใช้ Fuzzy Logic และนำมาเปรียบเทียบกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT ด้วยเทคโนโลยีวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ และการประยุกต์ใช้งานสำหรับหาค่าความหนาแน่นของเมฆ สามารถนำไปใช้ตั้งเป็นสถานีรับสัญญาณดาวเทียมแบบต้นทุนต่ำ ในชุมชนต่างๆ หรือโรงเรียน เพื่อเป็นศูนย์การเรียนรู้เกี่ยวกับเทคโนโลยีทางด้านอวกาศ และสามารถทำนายฝนที่คาดว่าจะตกในเวลาอันใกล้ (Near Real time) ได้

## 1.2 วัตถุประสงค์

- 1) เพื่อศึกษาและสร้างระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT ด้วยเทคโนโลยี SDR
- 2) เพื่อศึกษาและใช้งานโปรแกรม WXtolmg ในการนำสัญญาณที่ได้รับจากเครื่องรับที่ทำการพัฒนาขึ้นไปประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียม
- 3) เพื่อศึกษาการนำภาพถ่ายดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา NOAA ในโหมด APT ไปประยุกต์ใช้งาน

- 4) นำภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้ไปประยุกต์ใช้งานในการหาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud)
- 5) นำข้อมูลเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) เพื่อทำนายปริมาณน้ำฝนที่คาดว่าจะตก

### 1.3 ขอบเขตของโครงการวิจัย

ศึกษาระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT และศึกษาการใช้งานของเครื่องรับสัญญาณแบบ SDR ในย่านความถี่ 137 MHz ซึ่งนำมาใช้ในการรับสัญญาณดาวเทียม NOAA และใช้โปรแกรม WXtoImg เพื่อประมวลผลให้ได้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม และนำภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้ไปวิเคราะห์ปริมาณเมฆจากความหนาแน่นของเมฆซึ่งบอกค่าเป็นเปอร์เซ็นต์ รวมทั้งศึกษาถึงความเป็นไปได้ในการพัฒนาแนวทางการทำนายปริมาณน้ำฝนที่คาดว่าจะตกจากค่าความหนาแน่นของเมฆ ซึ่งจะสามารถนำไปใช้ให้เป็นประโยชน์ทางด้านอุตุนิยมวิทยา

## บทที่ 2

### ทฤษฎีและหลักการที่เกี่ยวข้อง

#### 2.1 ดาวเทียม

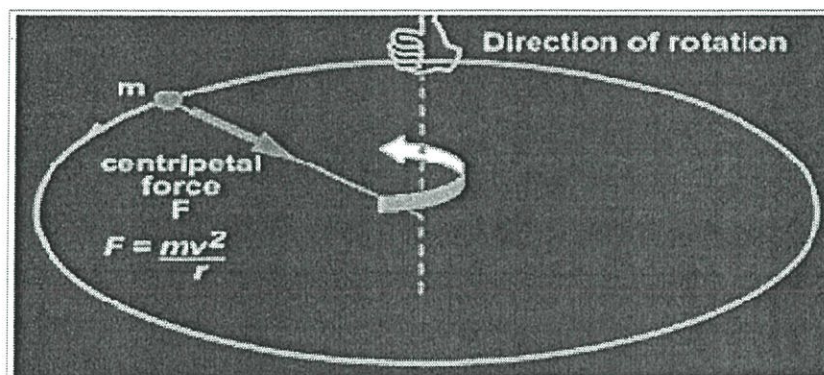
ดาวเทียม คือ หอจดลองที่นักวิทยาศาสตร์บรรจุอุปกรณ์ต่างๆ เอาไว้แล้วส่งขึ้นไปโคจรรอบโลกเพื่อประโยชน์ในด้านต่างๆ มีขนาดและรูปร่างแตกต่างกันแล้วแต่ความมุ่งหมายของแต่ละโครงการดาวเทียมอาจมีรูปร่างเป็นทรงกลม รูปกล่องหรือหีบก็ได้ และไม่จำเป็นต้องมีรูปร่างเพรียวลมเหมือนยานอวกาศต่างๆ ที่เราใช้อยู่บนโลก เพราะในอวกาศไม่มีอากาศที่จะมาปะทะเป็นแรงต้านทาน ขนาดของดาวเทียมบางดวงมีขนาดเล็กมาก มีเส้นผ่าศูนย์กลางเพียง 2-3 นิ้ว หรือ 2-3 ฟุต แต่บางดวงอาจใหญ่โตจนมีเส้นผ่าศูนย์กลางเป็นร้อยๆ ฟุต เช่น ดาวเทียมเอคโกล (Echo) เป็นต้น ดาวเทียมที่ถูกส่งออกไปสู่อวกาศ อาจมีระยะเวลาในการโคจรรอบโลกเป็นเวลานานมากน้อยต่างกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับขนาดและระยะห่างของวงโคจร ถ้าเข้ามาใกล้โลกมากๆ จะเกิดแรงต้านทานทำให้ความเร็วของดาวเทียมลดลง เมื่อมีความเร็วต่ำกว่าที่กำหนด ดาวเทียมก็จะตกลงสู่โลกและถูกเผาไหม้ในบรรยากาศของโลก โดยทั่วไปดาวเทียมที่มีขนาดใหญ่และมีวงโคจรต่ำการสลายตัวไปจะเร็วกว่าดาวเทียมที่มีขนาดเล็กแต่มีวงโคจรสูง เช่น ดาวเทียมแวนการ์ด หมายเลข 1 (Vanguard 1) โดยอาร์เธอร์ ซี. คลาร์ก ได้เสนอแนวความคิดในการติดต่อสื่อสารรอบโลก โดยใช้สถานีถ่ายทอดสัญญาณในอวกาศที่ความสูงระยะประมาณ 42,000 กิโลเมตร จากจุดศูนย์กลางโลก โดยมีความเร็วเท่ากับความเร็วที่โลกหมุนรอบตัวเอง 1 รอบ และใช้เพียง 3 สถานีก็จะครอบคลุมพื้นที่รอบโลกทั้งหมด ซึ่งตรงกับหลักการของดาวเทียมวงโคจรค้างฟ้า (GEO Stationary Orbit) ในเวลาต่อมา

##### 2.1.1 หลักการส่งดาวเทียม

การที่จะส่งดาวเทียมขึ้นไปได้จะต้องมีความเร็วที่พอเหมาะ คือ ความเร็ว 5 ไมล์ต่อวินาที หรือ 18,000 ไมล์ต่อชั่วโมง วัตถุก็จะเคลื่อนที่เป็นวงกลม และวัตถุจะไม่มีโอกาสตกถึงพื้นดินอีกเลย และจะเคลื่อนที่อยู่ในความสูงประมาณ 200-300 กิโลเมตร หรือ 124-186 ไมล์ จากพื้นผิวโลก ถ้าวัตถุเริ่มเคลื่อนที่มีความเร็วมากกว่า 5 ไมล์ต่อวินาที จะได้วงโคจรแบบวงรีซึ่งใช้สำหรับส่งยานอวกาศไปสำรวจดวงจันทร์ ถ้าหากมีความเร็วต้นเพิ่มขึ้นถึง 7 ไมล์ต่อวินาทีจะได้วง

โคจรที่เรียกว่า พาราโบลา ถ้ามีความเร็วมากกว่า 7 ไมล์ต่อวินาที วงโคจรจะเป็นแบบ ไฮเพอร์โบลา ความเร็ว 7 ไมล์ต่อวินาทีที่ทำให้วัตถุหลุดออกไปจากโลก เรียกว่า ความเร็วหลุดพ้น

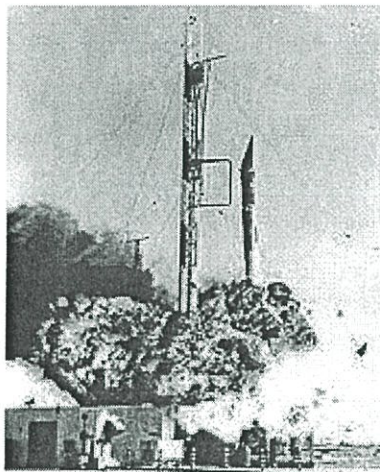
ดาวเทียมโคจรรอบโลกได้เพราะมีแรง 2 แรงที่สมดุลกันพอดี คือ ในขณะที่ดาวเทียมเคลื่อนที่เป็นทางโค้ง จะมีแรงสู่ศูนย์กลาง (Centripetal force) และแรงหนีศูนย์กลาง (Centrifugal force) เกิดขึ้น



รูปที่ 2.1 ดาวเทียมโคจรรอบโลก [1]

ในการนำดาวเทียมขึ้นไปโคจรรอบโลกนั้น มีหลักอยู่ 2 ประการ คือ

- 1). จรวดที่ใช้ดันขึ้นจะต้องนำเอาดาวเทียมไปถึงความสูงที่ต้องการ ถ้าจะส่งดาวเทียมให้มีวงโคจรเกือบจะเป็นวงกลม จรวดจะต้องนอนราบขนานกับพื้นโลกถ้าจะให้วงโคจรเป็นรูปวงรีมากๆ จรวดจะต้องตั้งฉากกับผิวโลก ดังรูปที่ 2.2
- 2). ความเร็วของดาวเทียมขณะถูกปล่อยออกจากจรวดตอนสุดท้ายต้องพอดีกับระดับความสูงความเร็วของดาวเทียมจะต้องถูกต้องตามที่ต้องการพอดี

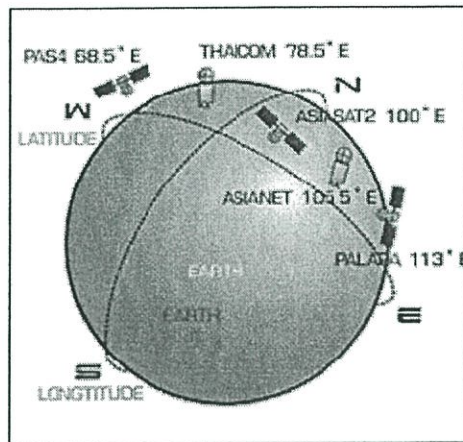


รูปที่ 2.2 การนำดาวเทียมขึ้นไปโคจรรอบโลก [1]

### 2.1.2 วิธีโคจรแบบต่างๆ ของดาวเทียม

2.1.2.1 วิธีโคจรแบบวงกลม ใช้ส่งดาวเทียมขึ้นไปโคจรรอบโลกในระยะที่ไม่ห่างออกไปมากนัก แต่จะให้วิถีโคจรเป็นรูปวงกลมจริงๆ นั้นทำได้ยาก เพราะ โลกไม่ได้เป็นทรงกลมเลยทีเดียว ตรงขั้วเหนือและใต้จะแบนและป่องตรงเส้นศูนย์สูตร ดังรูปที่ 2.3

2.1.2.2 วิธีโคจรแบบวงรี ใช้สำหรับส่งดาวเทียมขึ้นไปโคจรในระยะสูง ซึ่งวิถีโคจรนี้นักคณิตศาสตร์และดาราศาสตร์ชาวเยอรมัน ชื่อ โจฮันส์ เคปเลอร์ ได้ค้นพบกฎซึ่งควบคุมการเคลื่อนที่ของดาวเคราะห์ เรียกว่า กฎการเคลื่อนที่ของดาวเคราะห์เคปเลอร์ (Kepler's Laws of Planetary Motion) ดังรูปที่ 2.3



รูปที่ 2.3 วิถีโคจรแบบต่างๆ ของดาวเทียม [2]

การส่งดาวเทียมที่โคจรเป็นรูปวงรีนั้นจะมีตำแหน่งที่ดาวเทียมเข้าใกล้โลกมากที่สุดเรียกว่า เพอริจี (Perigee) และมีตำแหน่งที่ดาวเทียมอยู่ห่างจากโลกมากที่สุดเรียกว่า อะโปจี (Apogee) ทำให้การเคลื่อนที่ตามทางวงโคจรเปลี่ยนแปลงไป

วิถีโคจรแบบวงรีนี้ใช้เมื่อนักวิทยาศาสตร์ต้องการเรียนรู้สิ่งต่างๆ ที่อยู่ห่างออกไปมากๆ เช่น วิถีโคจรของยานอวกาศเอ็กซ์พลอเรอร์ที่ 6 (Explorer VI) ซึ่งถูกส่งขึ้นไปวัดการแผ่รังสีความร้อนของดวงอาทิตย์ (Radiation) ในอวกาศ มีตำแหน่งเพอริจีห่างจากโลก 156 ไมล์ ส่วนตำแหน่งอะโปจี ห่างออกไปจากโลก 26,300 ไมล์ ความเร็วของยานอวกาศขณะที่เข้าใกล้ตำแหน่งเพอริจีคือ 23,031 ไมล์ต่อชั่วโมงแต่เมื่อเข้าใกล้ตำแหน่งอะโปจีความเร็วจะเหลือเพียง 3,126 ไมล์ต่อชั่วโมง

2.1.2.3 วิถีโคจรที่เข้าจังหวะกับโลกหรือวิถีโคจรที่อยู่กับที่ (Synchronous หรือ Stationary Orbit) ซึ่งดาวเทียมจะอยู่ห่างจากโลก 22,300 ไมล์ ดาวเทียมจะต้องใช้เวลา 24 ชั่วโมง เพื่อเดินทางรอบโลก ซึ่งเท่ากับเวลาที่โลกหมุนรอบตัวเอง 1 รอบ ซึ่งวิถีโคจรแบบนี้ใช้กับดาวเทียมซินคอม (Syncom) ซึ่งเป็นดาวเทียมที่บรรจุเครื่องมือสื่อสาร ในการส่งขึ้นไปจะใช้จรวดเดลต้ายิงดาวเทียมให้อยู่ในวิถีโคจรรูปวงรีก่อน ตำแหน่งเพอริจีอยู่ห่างจากโลก 100 ไมล์ และตำแหน่งอะโปจีอยู่ห่างจากโลก 22,300 ไมล์ ขณะนั้นดาวเทียมมีความเร็วเพียง 3,275 ไมล์ต่อชั่วโมงหลังจากนั้นมอเตอร์เล็กๆ ซึ่งใช้เชื้อเพลิงแข็งจะเริ่มต้นทำงานเพิ่มความเร็วของดาวเทียมขึ้น

เป็น 6,870 ไมล์ต่อชั่วโมง ดาวเทียมซินคอมก็จะมีวิถีโคจรใหม่ตามต้องการ การผลักดันครั้งสุดท้าย เรียกว่าอะพोजีคิก (Apogee Kick)

2.1.2.4 วิถีโคจรข้ามขั้วโลก (Polar Orbit) วิถีโคจรแบบนี้ดาวเทียมจะถูกส่งไปทางทิศเหนือหรือใต้ ทำให้วิถีโคจรของดาวเทียมข้ามทั้งขั้วโลกเหนือและขั้วโลกใต้ ซึ่งจะสามารถมองเห็นโลกทั้งโลกได้ภายในเวลา 1 วัน

### 2.1.3 ดาวเทียมแบ่งเป็นประเภทใหญ่ๆ ได้ 5 ประเภท ดังนี้

2.1.3.1 ดาวเทียมระหว่างประเทศ (International Communication Satellite) เป็นดาวเทียมที่ใช้ในกิจการโทรคมนาคมระหว่างประเทศ เช่น ดาวเทียม INTELSAT

2.1.3.2 ดาวเทียมภายในประเทศหรือภูมิภาค (Domestic and regional Satellite) เป็นดาวเทียมที่ใช้ภายในแต่ละประเทศหรือภายในกลุ่มประเทศใกล้เคียงในภูมิภาคเดียวกัน เช่น ดาวเทียม PALAPA ของอินโดนีเซีย, ASIASAT ของฮ่องกง, THAICOM ของไทย เป็นต้น

2.1.3.3 ดาวเทียมทางทหาร (Military Communication Satellite) เป็นดาวเทียมเพื่อใช้ในทางทหารโดยเฉพาะปกติใช้ย่านความถี่ X - band (8/7 GHz) เช่น ดาวเทียม DSCS (Defense Satellite Communication System) ของสหรัฐอเมริกาที่ใช้ในการสื่อสารทางทหารทั่วโลก เป็นต้น

2.1.3.4 ดาวเทียมสำหรับการส่งโทรทัศน์และความมุ่งหมายพิเศษ (Broadcast and Special purpose satellite) เป็นดาวเทียมที่ออกแบบมาใช้ทั้งภายในประเทศและภูมิภาค เพื่อส่งสัญญาณโทรทัศน์กำลังสูงมายังงานสายอากาศรับสัญญาณขนาดเล็กของผู้ชมจำนวนมาก นิยมใช้ย่านความถี่ KU - band ส่วนดาวเทียมที่ใช้ในความมุ่งหมายพิเศษ เช่น MARISAT หรือ INMARSAT ในปัจจุบันใช้ในการนำทาง (Navigation) ติดต่อกับยานพาหนะเคลื่อนที่ทางบก ทางเรือ และทางเครื่องบิน ดาวเทียม NAVSTAR GPS เพื่อกำหนดตำแหน่ง

2.1.3.5 ดาวเทียมเพื่อการทดลอง (Experimental Satellite) เป็นดาวเทียมที่ใช้ในการทดลองต่างๆ

### 2.1.4 องค์ประกอบระบบสื่อสารดาวเทียม (Satellite System)

ในระบบการสื่อสารดาวเทียมจะมีองค์ประกอบหลัก 3 ส่วน คือ ดาวเทียมอยู่ในอวกาศ, ระบบควบคุมและสั่งการ และสถานีดาวเทียมภาคพื้นดิน โดยมีการทำงานต่างๆ ดังนี้ สถานีภาคพื้นดินจะส่งสัญญาณขาขึ้น (Uplink) กำลังส่งสูงผ่านจานสายอากาศไปยังจานสายอากาศไปยังจานสายอากาศและเครื่องบนดาวเทียม ทำการขยายสัญญาณ แปลงความถี่ แล้วขยายให้กำลังส่งสูงผ่านจานสายอากาศเป็นสัญญาณขลง (Downlink) มายังจานสายอากาศรับสถานีภาคพื้นดิน สถานีรับจะทำการขยายสัญญาณแล้วดำเนินการวิธีนำข้อมูลต่างๆ ไปใช้งาน

### 2.1.5 ดาวเทียมแบ่งตามความสูงของวงโคจร ได้ 3 แบบ

2.1.5.1 วงโคจรแบบค้างฟ้า (Geostationary Orbit) หรือ GEO วงโคจรประเภทนี้ดาวเทียมจะลอยอยู่เหนือเส้นศูนย์สูตร ห่างจากพื้นผิวโลกประมาณ 35,786 กิโลเมตร มีรอบวงโคจรประมาณ 24 ชั่วโมงต่อรอบ ทำให้เสมือนลอยนิ่งอยู่เหนือพื้นเส้นศูนย์ ฤ จุดใดจุดหนึ่งประมาณ 90% ของดาวเทียมสื่อสารจะใช้วงโคจรแบบนี้ เช่น ดาวเทียมไทยคม ดาวเทียมอินเทลเซท (Intelsat) เป็นต้นตำแหน่ง - ดาวเทียมค้างฟ้าเสมือนลอยอยู่นิ่งเหนือเส้นศูนย์สูตรตลอดเวลา การบอกตำแหน่งของดาวเทียมจึงบอกด้วยตำแหน่งของ Longitude ที่ดาวเทียมตั้งอยู่ เช่น ดาวเทียมไทยคม 1A อยู่ที่ตำแหน่ง 120°E ดาวเทียมไทยคม 2 78.5°E ดาวเทียม INTELSAT 7 มี 6 ดวง อยู่ที่ตำแหน่ง 177°W, 174°W, 53°W, 35.5°W, 16°W, 1°W ตามลำดับ เป็นต้น ตำแหน่งของดาวเทียม GEO แต่ละดวงจะไม่เหมือนกันยกเว้นดวงที่เป็นดาวเทียมสำรอง และตามข้อบังคับระหว่างประเทศดาวเทียมแต่ละดวงจะต้องอยู่ห่างกันไม่น้อยกว่า 2 องศา เนื่องจากดาวเทียม GEO อยู่ไกลจากพื้นผิวโลกและดังนั้นไกลจากสถานีภาคพื้นมาก ถ้าคำนวณคร่าวๆ ระยะห่างเท่ากับ 36,000 km สัญญาณแม่เหล็กไฟฟ้าเคลื่อนที่ด้วยความเร็วเท่าแสงคือ  $3 \times 10^8$  m/s ดังนั้นสัญญาณจะใช้เวลาในการเดินทางไปและกลับจากดาวเทียม (1 hop) ประมาณ 240 ms (millisecond) ซึ่งค่อนข้างช้ามากในแง่การสื่อสารและเป็นปัจจัยสำคัญที่ทำให้เกิด echo นอกจากดาวเทียมจะเคลื่อนที่ตามวงโคจรแล้ว ดาวเทียมยังเคลื่อนที่ เป็นรูปเกลียวในแนววงโคจรของมันเองอีกด้วย เนื่องจากแรงดึงดูดที่ไม่แน่นอนของโลก และแรงดึงดูดจากดวงจันทร์และดวงอาทิตย์ โดยผู้ควบคุมดาวเทียมจะควบคุมให้ดาวเทียมอยู่ใน 'Window' ขนาด  $\pm 0.1^\circ$  จากจุดกึ่งกลางของตำแหน่งดาวเทียมที่ต้องการ

2.1.5.2 วงโคจรระดับกลาง (Medium Earth Orbit) หรือ MEO ดาวเทียมจะโคจรตามแนวเส้นศูนย์สูตรหรือโคจรทำมุมกับเส้นศูนย์สูตรที่ความสูงประมาณ 10,000 กิโลเมตร เช่น กลุ่มดาวเทียม ICO

2.1.5.3 วงโคจรระดับต่ำ (Low Earth Orbit) หรือ LEO ดาวเทียมจะโคจรทำมุมกับเส้นศูนย์สูตรประมาณ  $60^{\circ}$ -  $89^{\circ}$  ที่ความสูงประมาณ 1,000 กิโลเมตร เช่น กลุ่มดาวเทียม Iridium ดาวเทียมตรวจอากาศ ดาวเทียมถ่ายภาพ เป็นต้น

2.1.6 ITU (International Telecommunication Union) ได้กำหนดรูปแบบการให้บริการดาวเทียมเป็น 2 แบบ ได้แก่

2.1.6.1 ดาวเทียมสำหรับผู้ให้บริการประจำที่ (Fixed Satellite Service: FSS) ได้แก่ สถานีภาคพื้นดินที่งานดาวเทียมติดตั้งประจำที่ สามารถพบเห็นได้ในกิจการทั่วไป ดาวเทียมหลักที่ให้บริการแบบนี้ เช่น Intelsat, Eutelsat, Thaicom เป็นต้น

2.1.6.2 ดาวเทียมสำหรับผู้ให้บริการเคลื่อนที่ (Mobile Satellite Service: MSS) ได้แก่ดาวเทียมที่ใช้สถานีดาวเทียมภาคพื้นดินติดตั้งอยู่บนยานพาหนะบนบก เรียกดาวเทียม LMS (Land Mobile Satellite), ติดตั้งอยู่บนเครื่องบินเรียกดาวเทียม AMS (Airborne Mobile Satellite) หรือติดตั้งบนเรือดาวเทียมที่ให้บริการแบบนี้เช่น Inmarsat เป็นต้น

### 2.1.7 ความถี่ที่ใช้ในการสื่อสารผ่านดาวเทียม

ปัจจัยในการเลือกใช้ความถี่สำหรับการสื่อสารผ่านดาวเทียมประกอบด้วย การลดทอนเมื่อผ่านละอองไอน้ำ การขยายสัญญาณขีดความสามารถในการรองรับช่องสื่อสารสัญญาณที่ส่งไปหาดาวเทียมเรียกว่า Up-link สัญญาณจากดาวเทียมลงมายังพื้นผิวโลกเรียกว่า Downlink ความถี่ของ Up-link จะมากกว่า Downlink

2.1.7.1 ความถี่ย่าน VHF งานสายอากาศมีขนาดเล็ก สภาพอากาศไม่มีผลต่อการสื่อสาร แต่รองรับช่องสื่อสารได้น้อยมาก ใช้ในการควบคุมดาวเทียม ดาวเทียม ทดลองและดาวเทียมสมัครเล่น

2.1.7.2 ความถี่ย่าน L-Band ช่วงความถี่ประมาณ 2/1 GHz งานสายอากาศมีขนาดเล็ก ใช้สำหรับสถานีรับ-ส่งสัญญาณเคลื่อนที่ รับส่งสัญญาณได้ระดับ 10 kbps ประมาณ 10 กว่าช่องสัญญาณ

2.1.7.3 ความถี่ย่าน C-Band – Up-link 5.850-6.425 GHz, Down-link 3.625-4.2 GHz เป็นย่านความถี่ที่ใช้มากที่สุดในปัจจุบัน สำหรับสถานีรับ-ส่งสัญญาณแบบประจำที่ สภาพอากาศมีผลต่อสัญญาณบ้าง สามารถรองรับช่องสื่อสารได้ถึงระดับ 50 Mbps

2.1.7.4 ความถี่ย่าน X-band - Up-link 7.90-8.40 GHz, Down-link 7.25-7.75 GHz สำหรับกิจการด้านทหารและรัฐบาลโดยเฉพาะ สภาพอากาศมีผลต่อสัญญาณบ้างเล็กน้อย สามารถรองรับช่องสื่อสารได้ในระดับ 50 Mbps สำหรับสถานีประจำที่

2.1.7.5 ความถี่ย่าน Ku-Band – Up-link 14.0-14.5 GHz, Down-link 10.95-12.75 GHz เริ่มมีการใช้มากในปัจจุบันและใช้เพิ่มขึ้นเรื่อยๆ ดาวเทียมสื่อสารรุ่นใหม่ทุกดวงจะมีย่าน Ku-band สภาพอากาศมีผลต่อสัญญาณมากต้องมีอุปกรณ์ปรับกำลังขยายของสัญญาณเพื่อรักษาคุณภาพของสัญญาณ สามารถรองรับช่องสื่อสารได้ในระดับ 100 Mbps เหมาะสำหรับการส่งสัญญาณแบบ broadcast

2.1.7.6 ความถี่ย่าน Ka-Band – ย่านความถี่ 30/20 GHz อยู่ในระหว่างการทดลองใช้งาน สภาพอากาศมีผลต่อคุณภาพของสัญญาณมาก เหมาะสำหรับการรับ-ส่งสัญญาณระหว่างดาวเทียม สามารถรองรับระดับสัญญาณได้เป็น 100 Mbps คาดว่าจะเริ่มใช้งานได้ในปีประมาณ 5 ปี ซึ่งปัญหาที่พบเกี่ยวกับวงโคจรดาวเทียมนั้นเกิดจาก ในปัจจุบันมีดาวเทียมเป็นจำนวนมากในอวกาศ ทำให้ ตำแหน่งอาจทับซ้อนกันโดยเฉพาะดาวเทียมวงโคจรค้างฟ้า ดังนั้น ITU จึงกำหนดให้ดาวเทียมประเภทนี้มีตำแหน่งในวงโคจรให้ห่างกันอย่างน้อย 2 องศา เพื่อไม่ให้สัญญาณรบกวนกัน สำหรับประเทศไทยได้ถูกกำหนดให้อยู่ใกล้กับจีนนอกจากนี้ ITU ได้จัดสรรและควบคุมการใช้ความถี่ในกิจการต่างๆ ทั้งในประเทศ และระหว่างประเทศ เพื่อไม่ให้เกิดการซับซ้อนและรบกวนกัน ความถี่ที่ใช้กับดาวเทียมจะใช้หลักการเรียกชื่อคล้ายกับที่ใช้ในเรดาร์และไม่โครเวฟ แต่ความถี่ใช้งานอาจแตกต่างกันบ้างตามภารกิจและวิธีการใช้ความถี่ เช่น L-band, C-band, Ku-band, X-band, Ka -band เป็นต้น ความถี่ที่นิยมใช้กันมากคือย่าน C-band สัญญาณย่านขาขึ้น (Uplink) ใช้ย่านความถี่ 6 GHz และสัญญาณขาลง (Downlink) ใช้ย่านความถี่ 4 GHz จึงนิยมเรียกว่า 6/4 GHz ความถี่ C-band นี้อาจรบกวนกับการสื่อสารผ่านคลื่นไมโครเวฟบนภาคพื้นดินได้

ง่ายอีกความถี่ที่ใช้งานมากคือ Ku-band ใช้ความถี่ขาขึ้น 12-14 GHz และความถี่ขาลง 11-12 GHz โดยประมาณซึ่งนิยมใช้ในกิจการส่งสัญญาณโทรทัศน์โดยตรง (Direct Broadcast System: DBS) แต่มีข้อเสียหลักคือ สัญญาณจะถูกลดทอนกำลังจากเมื่อดฝนค่อนข้างมาก ความถี่ย่าน X-band (8/7 GHz) ใช้ในกิจการทหารส่วนความถี่ย่าน Ka-band (40/20 GHz) มีแนวโน้มจะนำมาใช้มากในอนาคตเพื่อแก้ปัญหาความแออัดของความถี่ใช้งาน เช่น โครงการ IP-Star ของบริษัท ไทยคม สำหรับความกว้างของแถบความถี่ (Bandwidth) การใช้งานปกติ C-band กว้าง 500 MHz โดยทั่วไปแบ่งได้ 12 ช่อง ดาวเทียม (Transponder) กว้างช่องละ 40 MHz ซึ่งเพียงพอในการส่งสัญญาณโทรทัศน์ได้ 1 ช่อง หรือส่งสัญญาณเสียงอนาล็อกได้ 1500 ช่องการสื่อสาร หรือสัญญาณโทรทัศน์ข้อมูลขนาด 10 - 50 เมกะบิต (Megabit) ได้ ความกว้างของแบนด์อากกว้างขึ้นได้ถึง 1 GHz หรือ 2 GHz เช่น ในย่านความถี่ EHF (Ka-band) ที่จะนำมาใช้ในอนาคต

ตารางที่ 2.1 การจำแนกย่านความถี่คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า

ชื่อย่านความถี่	ความถี่
HF	3-30 MHz
VHF	30-300 MHz
UHF	300-1000 MHz
L Band	1-2 GHz
S Band	2-4 GHz
C Band	4-8 GHz
X Band	8-12 GHz
Ku Band	12-18 GHz
K Band	18-26 GHz
Ka Band	26-40 GHz

โดยทั่วไปดาวเทียมแต่ละดวงจะถูกจำกัดด้วยความกว้างของความถี่ใช้งาน (Bandwidth) เช่น ย่านความถี่ C-band ซึ่งกว้าง 500 MHz แบ่งได้ 12 ทรานสพอนเดอร์ (Transponder) ขนาดกว้าง 40 MHz

### 2.1.8 ความถี่ซ้ำ (Frequency Re-use) ซึ่งมีเทคนิคหลักๆ อยู่ 2 วิธี ต่อไปนี้

2.1.8.1 ใช้เทคนิค Spatial Isolation คือ การใช้จานสายอากาศเป็นตัวแยกลำคลื่น (Beam) ให้ครอบคลุมพื้นที่ต่างกัน เช่น ถ้าปกคลุมครึ่งโลก เรียก Hemispheric beam, ครอบคลุมเฉพาะย่านหรือภูมิภาค เรียก Zone beam หรือครอบคลุมเป็นจุดเฉพาะแห่ง เรียก Spot beam เป็นต้น สถานีภาคพื้นดินที่อยู่ในพื้นที่ครอบคลุมของสัญญาณคนละลำคลื่นไม่มีการรบกวนกัน จะสามารถติดต่อได้พร้อมกันโดยไม่มีกรรบกวนกัน

2.1.8.2 ใช้เทคนิคแยกขั้วสัญญาณการแพร่กระจายคลื่น (Polarization) ซึ่งปกติจะแยกเป็นการแพร่กระจายคลื่นในแนวนอน (Horizontal Polarization) การแพร่กระจายคลื่นในแนวตั้ง (Vertical Polarization) หรือ การแพร่กระจายคลื่นเป็นวงกลม (Circular Polarization) ซึ่งอาจแยกเป็นวงกลมเวียนขวา (Right-hand Circular Polarization: RHCP) หรือ เวียนซ้าย (Left-hand Circular Polarization: LHCP) สถานีที่ใช้ขั้วการแพร่กระจายคลื่นต่างกัน แม้จะใช้ความถี่เดียวกันก็จะไม่รบกวนกัน เช่นในดาวเทียม INTELSAT 6 จะมีการใช้ความถี่ 6 ค่า

### 2.1.9 ดาวเทียม (Satellite) ดาวเทียมมีส่วนประกอบที่สำคัญ

คือ ระบบควบคุมตำแหน่งและวงโคจร ระบบตรวจจับและสั่งการดาวเทียม (TT&C) ระบบจ่ายกำลังไฟฟ้า ระบบสื่อสารของดาวเทียม และระบบสายอากาศดาวเทียม

2.1.9.1 ระบบควบคุมตำแหน่งและวงโคจรดาวเทียม ปกติจะประกอบด้วยมอเตอร์จรวดที่คอยทำหน้าที่ปรับเปลี่ยนวงโคจรดาวเทียม ให้อยู่ในวงโคจรถูกต้องเมื่อเกิดการคลาดเคลื่อน (Beam) มายังตำแหน่งบนพื้นโลกอย่างถูกต้อง ระบบการควบคุมตำแหน่งอาจใช้ดาวเทียมหมุน ที่เรียกว่า Spinners หรือ ใช้ Momentum wheels ช่วย วิธีหลังนี้นิยมใช้ใน ปัจจุบัน เพราะทำให้ลดขนาดแผงโซลาร์เซลล์ได้ถึง 1/3 เท่า ส่วนระบบควบคุมวงโคจรนั้นเราใช้ Gas Jet ควบคุมวงโคจรให้อยู่ในระนาบเส้นศูนย์สูตร

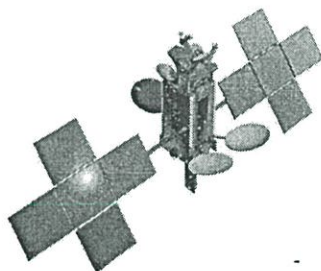
2.1.9.2 ระบบตรวจจับและสั่งการดาวเทียม (Telemetry, Tracking and Command: TT&C) ระบบนี้มีทั้งส่วนที่อยู่บนดาวเทียมและบนพื้นดินทำงานสัมพันธ์กัน โดย Telemetry จะส่งข้อมูลได้จากการตรวจจับ (Sensor) สัญญาณควบคุมต่างๆ บนดาวเทียม แล้วส่งกลับมายังสถานีภาคพื้นดิน ระบบ Tracking บนภาคพื้นดินจะติดตามดาวเทียมและรับสัญญาณจากระบบ Telemetry ส่งให้ระบบ Command นำเอาสัญญาณไปประมวลผลในระบบคอมพิวเตอร์

เป็นสัญญาณส่งไปยังดาวเทียม เพื่อปรับแก้ตำแหน่งวงโคจรและระบบควบคุมต่างๆ ในตัวดาวเทียมให้ถูกต้อง

2.1.9.3 ระบบจ่ายกำลังไฟฟ้า ดาวเทียมทุกแบบได้รับพลังงานมาจากแผงรับพลังงานแสงอาทิตย์ (Solar Cells) เพื่อนำไปใช้ในระบบสื่อสารของดาวเทียมโดยเฉพาะภาคส่งพลังงานที่เหลือจะนำไปใช้ในส่วนอื่นๆ ซึ่งเรียกว่า Housekeeping เพื่อสนับสนุนดาวเทียมให้ทำงานอย่างมีประสิทธิภาพ

2.1.9.4 ระบบสื่อสารดาวเทียม เป็นส่วนประกอบหลักของดาวเทียมสื่อสาร ระบบอื่นเป็นเพียงส่วนสนับสนุนระบบนี้จะประกอบด้วยจานสายอากาศที่คอยรับส่งสัญญาณแบนด์กว้าง ภาครับ-ส่ง และขยายกำลังของสัญญาณ ที่เรียกว่า Transponder ซึ่งเป็นหน่วยรับ-ส่งสัญญาณแต่ละช่องในตัวดาวเทียม

2.1.9.5 ระบบสายอากาศ ระบบนี้อาจถือว่าเป็นส่วนหนึ่งของระบบสื่อสารดาวเทียมโดยแยกออกมาจากทรานสปอนเดอร์ (Transponder) ปัจจุบันดาวเทียม ดังรูปที่ 2.4 มีระบบจานสายอากาศที่ซับซ้อนเพื่อให้สามารถแยกลำคลื่น (Beam) ส่งมาครอบคลุมพื้นโลกในรูปแบบต่างๆ ได้ตามต้องการ

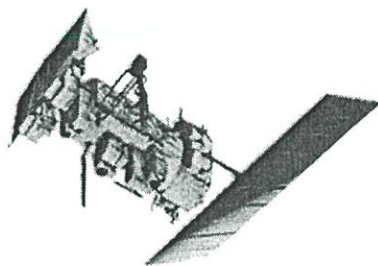


รูปที่ 2.4 ดาวเทียมไทยคม [3]

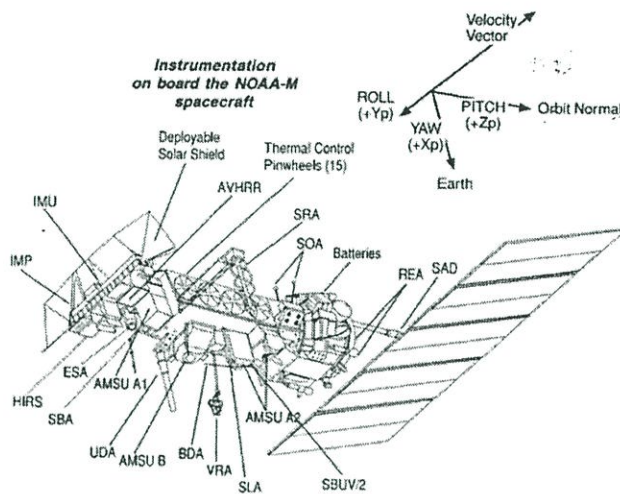
## 2.2 ดาวเทียม NOAA

ดาวเทียม NOAA เป็นดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา ควบคุมโดยองค์การบริหารสมุทรศาสตร์และบรรยากาศแห่งชาติ (National Oceanic and Atmospheric Administration: NOAA) ของประเทศสหรัฐอเมริกา ที่แสดงในรูปที่ 2.5 ซึ่งเป็นดาวเทียมสำรวจอุตุนิยมวิทยา เช่น ใช้ติดตามกลุ่มเมฆ ประมาณพื้นที่ปกคลุมด้วยหิมะและวัดอุณหภูมิผิวน้ำทะเล ซึ่งภายหลังสามารถประยุกต์ใช้ในการศึกษาพีชพรรณครอบคลุมโลกได้รายวัน โดยดาวเทียมรุ่นแรกได้แก่ ดาวเทียมชุด TIROS หรือ Television and Infrared Radiometer Observation Satellite ปฏิบัติการระหว่างปี พ.ศ. 2503 ถึง 2508 รุ่นที่สองคือ ดาวเทียมชุด ITOS (Improved TIROS Operational Satellite) ปฏิบัติการระหว่างปี พ.ศ. 25013 ถึง 2519 ดาวเทียมชุดที่ 3 ที่ส่งขึ้น เมื่อปี 2521 มิถุนายน 2545 ซึ่งเป็นดาวเทียมชุด Advanced TIROS-N (ATN series)

ดาวเทียม NOAA เป็นดาวเทียมที่มีระบบการทรงตัวแบบ Three axis Stabilized ที่มีวงโคจรในแนวเหนือใต้ ดาวเทียมในชุดนี้จะทำงานพร้อมกัน 2 ดวง เพื่อให้ได้ข้อมูลอุตุนิยมวิทยาในบริเวณต่างๆ ทุก 6 ชั่วโมง ดวงหนึ่งจะตัดแนวเส้นศูนย์สูตรจากเหนือลงใต้เวลา 7.30 น. (เรียก Morning orbit มีระดับวงโคจรที่ 830 กม.) อีกดวงจะตัดแนวเส้นศูนย์สูตรจากเหนือลงใต้เวลา 13.40 น. (เรียก Afternoon orbit มีระดับวงโคจรที่ 870 กม.) และมีวงโคจรแบบสัมพันธ์กับดวงอาทิตย์ (Sun synchronous orbit) มีรูปร่างลักษณะและระบบบันทึกข้อมูลของดาวเทียม ดังรูปที่ 2.6

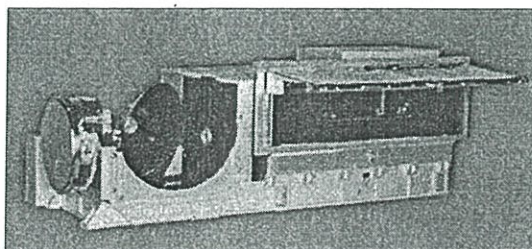


รูปที่ 2.5 ดาวเทียม NOAA [4]



รูปที่ 2.6 รูปร่างลักษณะและระบบบันทึกข้อมูลของดาวเทียม NOAA-17 (Colorado State University, 2003) [5]

ดาวเทียมวงโคจรต่ำ NOAA ทั้งสองดวงที่ช่วยในการพยากรณ์อากาศโดยดาวเทียม วงโคจรต่ำจะมีเครื่องมือวัดหลายชนิด เช่น AVHRR (Advanced Very High Resolution Radiometer), HIRS/2 (High Resolution Infrared Radiometer Sounder/3), SSU (Stratospheric Sounding Unit), MSU (Microwave Sounding Unit) ซึ่งอุปกรณ์หลักคือ อุปกรณ์ถ่ายภาพความละเอียดสูง (AVHRR - Advanced Very High Resolution Radiometer) ดังรูปที่ 2.7 ซึ่งจะถ่ายภาพด้วยจุดภาพขนาด 1.1 กิโลเมตร ครอบคลุมพื้นที่ 2,600 × 2,600 ตารางกิโลเมตร ซึ่งทำงานโดยอาศัยหลักการสะท้อนที่แตกต่างกันของคลื่น 6 แบนด์ของความยาวคลื่นที่ประกอบกันเพื่อสร้างภาพที่ต้องการ ซึ่ง 6 แบนด์ของความยาวคลื่นดังกล่าวประกอบไปด้วยแบนด์ต่าง ๆ ดังตารางที่ 2.2



รูปที่ 2.7 Advanced Very High Resolution Radiometer (AVHRR) [6]

ตารางที่ 2.2 คุณสมบัติของอุปกรณ์ AVHRR

แบนด์	ช่วงคลื่น (ไมโครเมตร)	การใช้ประโยชน์
1 (Visible)	0.58 – 0.68	การปกคลุมของเมฆและแผนที่พื้นผิวโลก
2 (Near IR)	0.725 – 1.10	การปกคลุมของเมฆ แผนที่ พื้นผิวโลก และแยกน้ำกับแผ่นดิน
3A (Short wave IR)	1.580 – 1.64	การสังเกตการกระจายตัวของพืชพรรณ เมฆ ทะเลสาบ ชายฝั่ง ละอองในอากาศ หิมะ และน้ำแข็ง
3B (Thermal IR)	3.55 – 3.93	อุณหภูมิของพื้นผิวโลก แหล่งพลังงานความร้อน การปกคลุมเมฆในเวลากลางวัน
4 (Thermal IR)	10.30 – 11.30	อุณหภูมิของน้ำทะเล การปกคลุมเมฆทั้งกลางวันและกลางคืน
5 (Thermal IR)	11.50 – 12.50	อุณหภูมิของน้ำทะเล แผนที่การปกคลุมของเมฆ

เมื่อทำการเก็บภาพได้แล้วจะส่งสัญญาณภาพลงมาจากพื้น 2 ระบบ ต่อการส่งสัญญาณ 1 ครั้งคือ ในระบบ HRPT (High Resolution Picture Transmission) มีความละเอียดของภาพ 1x1 ตารางกิโลเมตร ต่อ 1 พิกเซล ความถี่ในการส่งสัญญาณ 1700 MHz อยู่ในย่าน L-Band และระบบ APT (Automatic Picture Transmission) มีความละเอียดของภาพ 4x4 ตารางกิโลเมตรต่อ 1 พิกเซล ซึ่งในระบบนี้ เป็นการลดความละเอียดของภาพที่ได้จากอุปกรณ์ AVHRR แล้วทำการส่งสัญญาณด้วยความถี่ต่ำกว่าระบบ HRPT คือ 137.5 MHz ซึ่งเป็นการลดค่าใช้จ่ายในการตั้งสถานีรับภาคพื้นดินนั่นเอง

สำหรับข้อมูลจำเพาะต่างๆ และสถานะของระบบของดาวเทียม NOAA แต่ละดวงสามารถเข้าไปดูได้ที่ <http://www.oso.noaa.gov/poesstatus/> (หรือ website อื่นๆ) จาก website ข้างต้นสามารถตรวจสอบได้ตาม link ต่อไปนี้

NOAA-15: <http://www.oso.noaa.gov/poesstatus/spacecraftStatusSummary.asp?spacecraft=15>

NOAA-16: <http://www.oso.noaa.gov/poesstatus/spacecraftStatusSummary.asp?spacecraft=16>

NOAA-17: <http://www.oso.noaa.gov/poesstatus/spacecraftStatusSummary.asp?spacecraft=17>

NOAA-18: <http://www.oso.noaa.gov/poesstatus/spacecraftStatusSummary.asp?spacecraft=18>

NOAA-19: <http://www.oso.noaa.gov/poesstatus/spacecraftStatusSummary.asp?spacecraft=19>

## 2.2.1 ตัวอย่างข้อมูลจำเพาะของดาวเทียม NOAA

### NOAA 15- Information

Spacecraft Letter:	K	International Designation:	1998 030A	Catalog Number:	25338
Launch Date:	05/13/1998	Operational Date:	12/15/1998	Operational Status:	AM Secondary
Notes:	AMSU B Scan Motor stalled on March 28, 2011 recovery effort on going. HIRS Filter Wheel stalled on May 31, 2009 recovery effort on going.				
GAC:	Yes	HRPT:	Yes	STX-2/MSB	1702.5 MHz
LAC:	No	APT:	Yes	VTX-2	137.62 MHz
LTAN:	16:42:14	Inclination Angle:	98.5 (Deg)	Altitude:	807(Km)
		Precession Rate:	0.63(min/month)	Period:	101.1(minutes)

## NOAA 16- Information

Spacecraft Letter:	L	International Designation:	2000 055A	Catalog Number:	26536
Launch Date:	09/21/2000	Operational Date:	03/20/2001	Operational Status:	PM Secondary
GAC:	Yes	HRPT:	Yes	STX-1/LSB	1698.0 MHz
LAC:	No	APT:	No	Inoperable	
LTAN:	20:28:56	Inclination Angle:	99.0 (Deg)	Altitude:	849(Km)
		Precession Rate:	3.63(min/month)	Period:	102.1(minutes)

## NOAA 17-Information

Spacecraft Letter:	M	International Designation:	2002 032A	Catalog Number:	27453
Launch Date:	06/24/2002	Operational Date:	10/15/2002	Operational Status:	AM Backup
Notes:	NOAA-17 AVHRR scan motor operation became erratic on Sep. 28 often indicating motor current saturating to 271 mA. It finally ceased to operate indicating a stall condition at 271 mA on Oct.15, 2010.				
GAC:	Yes	HRPT:	Yes	STX-1/LSB	1698.0 MHz
LAC:	No	APT:	Yes	VTX-1	137.5 MZ
LTAN:	19:12:50	Inclination Angle:	98.7 (Deg)	Altitude:	810(Km)
		Precession Rate:	-4.53(min/month)	Period:	101.2(minutes)

## NOAA 18- Information

Spacecraft Letter:	N	International Designation:	2005018A	Catalog Number:	28654
Launch Date:	05/20/2005	Operational Date:	08/30/2005	Operational Status:	PM Secondary
Notes:	NOAA-18 & 19 RF conflict period ended on May 18, 2012. NOAA-18 SARR TX A was re-enabled for normal operations. NOAA-18 primary playback was switched from STX 1 to STX 4 May 22, 2012. HRPT TX remains unchanged.				
GAC:	YES	HRPT:	Yes	STX-3/HSB	1707.0 MHz
LAC:	YES	APT:	Yes	VTX-2	137.9125 MHz
LTAN:	14:51:13	Inclination Angle:	98.74 (Deg)	Altitude:	854(Km)
		Precession Rate:	2.83(min/month)	Period:	102.12(minutes)

## NOAA 19-Information

Spacecraft Letter:	N-PRIME	International Designation:	2009-005-A	Catalog Number:	33591
Launch Date:	02/06/2009	Operational Date:	06/02/2009	Operational Status:	PM Primary
Notes:	NOAA-19 ADCS Digital Signal Processor (DSP) Software Restart Command Procedure (CP) was initiated at 19:42:41 Z on July 11, 2012 as per CNES/CLS-Argos request due to internal DSP anomaly. Mission recovery was successfully completed at 22:46:00 Z.				
GAC:	Yes	HRPT:	Yes	STX-1/LSB	1698.0 MHz
LAC:	Yes	APT:	Yes	VTX-1	137.1 MHz
LTAN:	13:33:02	Inclination Angle:	98.7 (Deg)	Altitude:	870(Km)
		Precession Rate:	0.25(min/month)	Period:	102.14(minutes)

สำหรับ Mode ในการรับสัญญาณสำหรับโครงการการพัฒนาสถานีภาคพื้นดิน สำหรับรับสัญญาณดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา NOAA แบบต้นทุนต่ำที่จะทำการศึกษาก็จะเป็นแบบการรับใน Mode ATP ซึ่งดาวเทียม NOAA ดวงที่เราจะสามารถทำการรับใน Mode ATP ได้นั้น ในปัจจุบันที่ยังใช้งานอยู่มีดังที่สรุปไว้ในตารางที่ 2.3

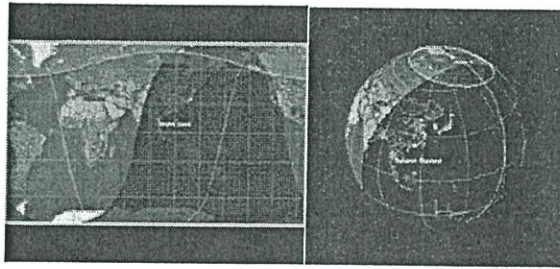
ตารางที่ 2.3 ดาวเทียม NOAA ที่ปฏิบัติงานอยู่ ณ ปัจจุบัน

ดาวเทียม	ความถี่ที่ใช้ (Mode APT)	สถานะ
NOAA 15	137.6200 MHz	ON
NOAA 16	137.6200 MHz	OFF ตั้งแต่ 15/11/2000
NOAA 17	137.5000 MHz	ON แต่ปัจจุบันประสบปัญหาเกี่ยวกับ scan mirror sync.
NOAA 18	137.9125 MHz	ON
NOAA 19	137.1000 MHz	ON

ดังนั้นระบบรับสัญญาณและผลิตภาพถ่ายดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา NOAA ที่จะทำการพัฒนาขึ้นจะการรับสัญญาณข้อมูลจากดาวเทียม NOAA 15, 18 และ 19

### 2.2.2 การโคจรของดาวเทียม NOAA

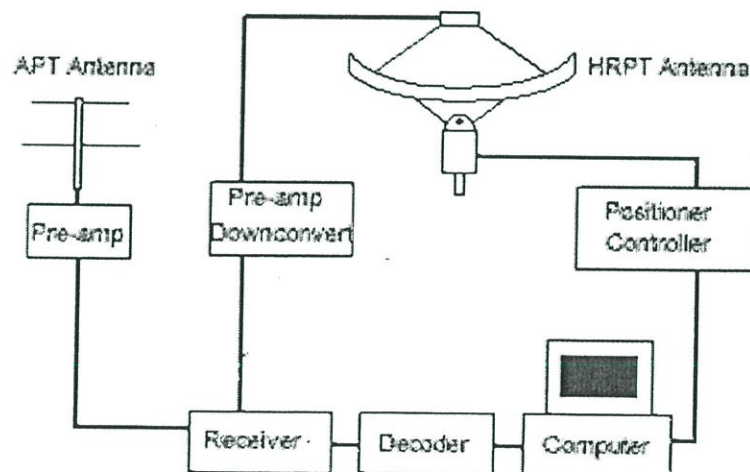
มีวงโคจรแบบสัมพันธ์กับดวงอาทิตย์ (Sun synchronous orbit) ดังรูปที่ 2.8 เป็นวงโคจรในแนวเหนือ-ใต้ และผ่านแนวละติจูดหนึ่งๆ ที่เวลาท้องถิ่นเดียวกัน



รูปที่ 2.8 การโคจรของดาวเทียม NOAA

### 2.2.3 เปรียบเทียบโหมด APT และ HRPT

เปรียบเทียบความแตกต่างของระบบรับสัญญาณดาวเทียมอุตุนิยมวิทยา NOAA ระหว่างโหมด APT และ HRPT เพื่อวิเคราะห์หาจุดเด่นจุดด้อยของระบบรับสัญญาณที่สร้างขึ้นมาจากโครงสร้างของระบบทั้ง 2 ระบบ



รูปที่ 2.9 โครงสร้างของระบบรับสัญญาณอุตุนิยมวิทยา NOAA ในโหมด APT และ HRPT

จากภาพแสดงให้เห็นโครงสร้างของระบบรับสัญญาณอุตุนิยมวิทยา NOAA ในโหมด APT และ HRPT ซึ่งระบบทั้งสองมีความแตกต่างกันจึงสามารถเปรียบเทียบความแตกต่างของทั้ง 2 ระบบ ได้ดังตารางที่ 2.4

ตารางที่ 2.4 เปรียบเทียบความแตกต่างของระบบรับสัญญาณ ระหว่างโหมด APT และ HRPT

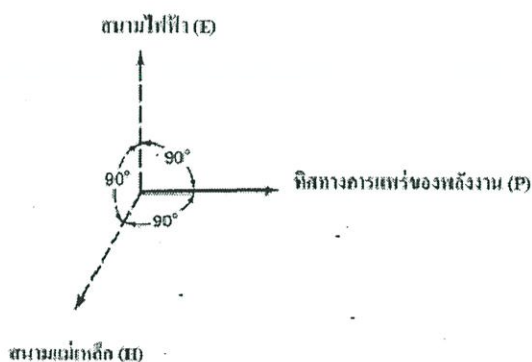
	โหมด HRPT	โหมด APT
Resolution	1x1 ตารางกิโลเมตร/พิกเซล	4x4 ตารางกิโลเมตร/พิกเซล
Downlink Frequency	1.7 GHz	137.100-137.9125 MHz
Modulation	BPSK	AM-Subcarrier and FM
Antenna	3 m. Parabolic Ant.	Turnstile and QFH Ant.
Pros	คุณภาพของภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้มีความละเอียดของภาพที่ดีกว่า	ระบบรับสัญญาณมีความซับซ้อนที่น้อยกว่า สามารถสร้างได้เองและประหยัดค่าใช้จ่ายในการสร้างระบบได้มาก
Cons	ระบบรับสัญญาณมีความซับซ้อน ทำให้การสร้างระบบนั้นทำได้ยาก และค่าใช้จ่ายในการสร้างระบบสูง	คุณภาพของภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้มีความละเอียดของภาพน้อยกว่า แต่ก็ยังสามารถใช้ภาพในการศึกษาได้

## 2.3 สายอากาศ

คือ ตัวนำโลหะ ซึ่งมักจะเป็นแบบใดแบบหนึ่งของความยาวลวดหรือท่อกลวง ตัวนำที่จะใช้สำหรับสายอากาศจะต้องให้กระแสไฟฟ้าไหลผ่านตัวนำนั้นได้ สายอากาศของเครื่องส่งกระแสไฟฟ้าจะสร้างคลื่นวิทยุแม่เหล็กไฟฟ้า คลื่นนี้จะประกอบไปด้วยสนามไฟฟ้า และสนามแม่เหล็กซึ่งเคลื่อนที่ไปในอากาศจากสายอากาศ สายอากาศของเครื่องรับ คลื่นวิทยุจะเหนี่ยวนำให้เกิดกระแสไฟฟ้าในสายอากาศ ซึ่งกระแสไฟฟ้านี้จะเป็นสัญญาณเข้าของเครื่องรับซึ่งเครื่องส่งและเครื่องรับนี้ต่างก็ต้องมีสายอากาศเช่นเดียวกัน แต่ทำหน้าที่ต่างกัน เช่นตัวอย่างวิทยุความถี่ประชาชน (CB) ต่างก็ใช้สายอากาศสำหรับรับส่งเหมือนกันสายนำสัญญาณจะต่อกับสายอากาศ ภายในสายนำสัญญาณจะประกอบด้วยตัวนำลวดคู่ วางในช่องว่างระหว่างกันคงที่ หน้าที่ของสายนำสัญญาณคือ การนำกระแสไฟฟ้าโดยปราศจากการแผ่คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า

### 2.3.1 คลื่นวิทยุแม่เหล็กไฟฟ้า

สายอากาศที่ถูกสร้างขึ้นจะมีมากมายหลายขนาด และหลายรูปร่างเพื่อรองรับการใช้งานแบบต่างๆ เมื่อมีกระแสไฟฟ้าไหลผ่าน สายอากาศจะมีความสัมพันธ์เกี่ยวเนื่องกับสนามแม่เหล็กซึ่งอยู่รอบๆ ตัว เมื่อความเข้มของสนามแม่เหล็กเปลี่ยน หรือสนามแม่เหล็กเคลื่อนที่ จะทำให้เกิดการเหนี่ยวนำแรงดันไฟฟ้าขึ้น ซึ่งแรงดันไฟฟ้านี้จะสัมพันธ์เกี่ยวเนื่องกับสนามไฟฟ้า ผลลัพธ์ของทั้งสองสนามนี้คือ หนึ่งเกิดฟลักซ์แม่เหล็ก และสองเกิดแรงจากเส้นแรงไฟฟ้าแท้จริงแล้ว สนามทั้ง 2 มีความสำคัญมากกว่าตัวนำ การเปลี่ยนแปลงต่างๆ ของสนามแม่เหล็กจะมีผลต่อการสร้างสนามไฟฟ้าเช่นกัน การเปลี่ยนแปลงต่างๆ ของสนามไฟฟ้าจะมีผลต่อการสร้าง ดังรูปที่ 2.10



รูปที่ 2.10 ส่วนประกอบของคลื่นวิทยุแม่เหล็กไฟฟ้าและการแพร่ขยายในอากาศ [7]

สนามไฟฟ้าใช้สัญลักษณ์ E สนามแม่เหล็กใช้สัญลักษณ์ H ทั้ง 2 สนามจะเปลี่ยนแปลง ผันแปรตามความแรงในขณะที่เคลื่อนที่ไปในทิศทางของการแพร่ขยาย P จากการมองเห็นภาพ ลูกศรในสามมิติสนามไฟฟ้าและสนามแม่เหล็กจะตั้งฉากซึ่งกันและกัน มุมทางขวาจะเป็นทิศทางเคลื่อนที่ของคลื่นรูปแบบของสนามไฟฟ้าและสนามแม่เหล็กจะทำให้เกิดการแพร่ขยายคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าไหลไปในอากาศ พลังงานการเคลื่อนที่ของคลื่นคือการแบ่งเท่าๆ กันระหว่างองค์ประกอบของไฟฟ้าและแม่เหล็ก

### 2.3.2 ความเร็วของคลื่นวิทยุ

โดยทั่วไป คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า คือ รูปแบบของการแผ่ ซึ่งส่งพลังงานออกไปในอากาศ การแผ่ของแสง การแผ่ความร้อน รังสีเอกซ์และคลื่นวิทยุ เหล่านี้เป็นตัวอย่างของคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า ซึ่งคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าที่แพร่ขยายไปในอากาศด้วยความเร็วของแสงมีสัญลักษณ์ C ความเร็วคือ

$$C = 300,000,000 \text{ เมตร / วินาที}$$

$$\text{หรือ } C = 3 \times 10^8 \text{ เมตร / วินาที}$$

$$\text{หรือ } C = 3 \times 10^{10} \text{ เซนติเมตร / วินาที}$$

จะพิจารณาในอวกาศหรือสุญญากาศจะมีค่าเท่ากัน ในคลื่นวิทยุความถี่ของการแปรผันในความเข้มของสนามไฟฟ้าและสนามแม่เหล็ก จะเป็นเหมือนกับความถี่ของการแปรผันในสายอากาศกระแสไฟฟ้าซึ่งจะสร้างคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า หรือกล่าวง่าย ๆ ว่าความถี่ของสนาม คือความถี่ของแหล่งกำเนิดซึ่งทำให้เกิดสนามนั้น

### 2.3.3 คุณสมบัติของสายอากาศ (Antenna Characteristics)

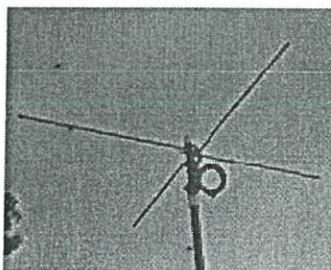
การเลือกชนิดของสายอากาศต่างๆ เพื่อใช้งานกับความถี่ใช้งาน ความถี่ที่สูงกว่า, ตัวนำสายอากาศที่มีความยาวพอเหมาะ ไม่ยาวจนเกินไป สายอากาศสามารถเรโซแนนซ์หรือไม่เรโซแนนซ์ สายอากาศเรโซแนนซ์จะมีความยาวเฉพาะเจาะจงสำหรับความถี่ใช้งาน โดยเฉพาะ

แถบความถี่สูงมาก (VHF) 30 ถึง 300 MHz จะใช้สายอากาศครึ่งคลื่น (Half-wave) ในทางปฏิบัติ สายอากาศของโทรทัศน์ คือ ตัวอย่างของขั้วคู่ครึ่งคลื่น (Half-wave dipole) มีความยาวประมาณ 240 เซนติเมตร เช่นนั้น สายอากาศนี้ใช้สำหรับโทรทัศน์และแถบความถี่วิทยุเอฟเอ็ม (FM)

จากรูปที่ 2.11 และ 2.12 แสดงสายอากาศแบบที่นิยมใช้ในการรับสัญญาณใน Mode ATP 137 MHz สายอากาศรูปที่ 2.11 จะเป็นสายอากาศแบบ Cross Dipole หรือที่เรียกกันว่า Turnstile antenna ซึ่งมี Polarization แบบวงกลมวนขวา (Right-hand Circular Polarization) เนื่องจากดาวเทียม NOAA ก็ทำการส่งด้วย Polarization แบบวงกลมวนขวาเช่นกัน ก็จะทำให้การรับสัญญาณที่ส่งมาจากดาวเทียม NOAA

ในการติดตั้งสายอากาศให้ทำการติดตั้งในบริเวณที่โล่งไม่มีอะไรมาขวางเช่นที่ ดาดฟ้า หรือหลังคา โดยให้ความสูงอยู่สูงกว่าสายอากาศ TV เพื่อที่จะได้รับสัญญาณจากดาวเทียม ได้โดยไม่มีอะไรมาขวางกั้น สายอากาศอีกลักษณะหนึ่งที่ใช้ได้เช่นกันคือสายอากาศแบบ Quadrifilar Helix (QFH) antenna ลักษณะสายอากาศแบบ Turnstile ดังรูปที่ 2.11 และแบบ QFH แสดงได้ดังรูปที่ 2.12

การใช้งานสายอากาศทั้งสองดังกล่าวมีข้อดีอีกอย่างหนึ่งคือไม่ต้องทำการ ออกแบบระบบการ Tracking สายอากาศตามการเคลื่อนที่ของดาวเทียมดังเช่นกรณีที่ใช้สายอากาศ ทิศทางหรือสายอากาศแบบจานพาราโบลา เนื่องจากสายอากาศดังกล่าวเป็นลักษณะของ สายอากาศรอบตัว



รูปที่ 2.11 Turnstile Antenna [8]



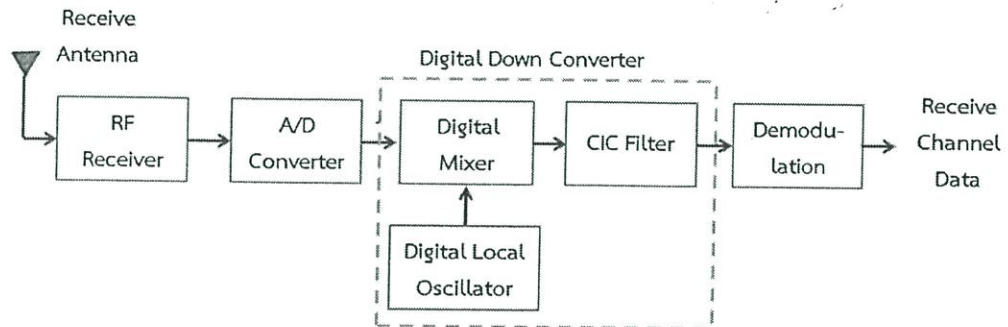
รูปที่ 2.12 QFH Antenna [9]

## 2.4 เครื่องรับวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ Software Defined Radio (SDR)

ระบบ Software Defined Radio (SDR) ได้ถูกกำเนิดขึ้นจากการพัฒนาเทคโนโลยีทางการทหารโดยสถาบันวิจัย Roke Manor ซึ่งนาย Walter Tuttlebee เป็นผู้บุกเบิกและวิจัยเกี่ยวกับระบบ Software Defined Radio (SDR) เหตุผลก็เพื่อให้อุปกรณ์ที่มีลักษณะการรับ-ส่งดังรูปที่ 2.13 และรูปที่ 2.14 สัญญาณที่มีความแตกต่างกันให้สามารถใช้งานร่วมกันได้

ในระบบเครื่องรับวิทยุแบบอนาล็อก ดังรูปที่ 2.13 แสดงบล็อกไดอะแกรมของเครื่องรับวิทยุแบบอนาล็อก Heterodyne ซึ่งในส่วนแรกสัญญาณ RF ที่รับเข้ามาจากสายอากาศและทำการขยายสัญญาณ จากนั้นจะถูกส่งต่อไปยังภาค Analog Mixer เพื่อทำการผสมสัญญาณระหว่างสัญญาณ RF จากสายอากาศกับสัญญาณที่มาจากภาคผลิตความถี่แบบอนาล็อก (Analog Local Oscillator) ภาคผลิตความถี่แบบอนาล็อกจะทำหน้าที่ผลิตความถี่ที่ต้องการเพื่อใช้ในการเลือกย่านความถี่ของสัญญาณวิทยุที่จะรับเข้ามาและจะเปลี่ยนสัญญาณ RF ที่รับเข้ามาให้อยู่ในช่วงสัญญาณความถี่กลาง (Intermediate Frequency : IF) จากนั้นสัญญาณจะถูกส่งต่อไปยังภาค IF AMP เพื่อทำการขยายสัญญาณ ซึ่งสัญญาณความถี่กลางของระบบวิทยุแบบ AM จะเท่ากับ 455 KHz และสัญญาณความถี่กลางแบบ FM เท่ากับ 10.7 MHz จากนั้นสัญญาณจากภาค IF AMP จะถูกส่งต่อไปยังภาค Demodulator เพื่อทำการแปลงสัญญาณที่รับเข้ามาด้วยวิธีการ Modulate ต่างๆ เช่น การ Modulate แบบ AM จะใช้การ Demodulate แบบเ็นเวลโลบตีเทคเตอร์ (Envelop detector) และการ Modulate แบบ FM จะใช้การ Demodulate แบบแยกความถี่ (Frequency

discriminator) จากนั้นจะถูกส่งเข้าภาค Audio AMP เพื่อขยายสัญญาณไปยังลำโพง (Speaker)

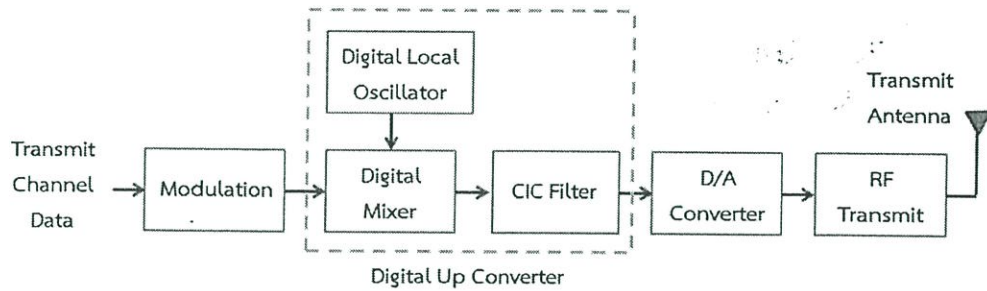


รูปที่ 2.13 Digital Down Converter

ตัวอย่าง ถ้าเราต้องการเลือกความถี่วิทยุ FM จากสถานีที่ต้องการ เช่น สถานีวิทยุ FM ที่ความถี่เท่ากับ 100.7 MHz ดังนั้นเราจะต้องปรับความถี่ที่ภาคผลิตความถี่เพื่อให้ได้สัญญาณความถี่กลาง (IF) เท่ากับ 10.7 MHz เพราะฉะนั้นภาคผลิตความถี่จะผลิตความถี่เท่ากับ  $100.7 - 10.7 = 90 \text{ MHz}$

ซึ่งจะเรียกรวมกันว่า Down conversion หรือ Translation เนื่องจากสัญญาณความถี่สูงจะถูกแปลงลงมาเป็นสัญญาณช่วงความถี่กลาง (IF) ด้วยภาคผสมสัญญาณ (Mixer)

เครื่องรับวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ (Software Defined Radio Receiver: SDR Receiver) คือเครื่องรับวิทยุที่มีกระบวนการทำงานภายในเป็นแบบดิจิทัลซึ่งจะประกอบไปด้วยหลายส่วนด้วยกันแต่ส่วนที่เป็นหัวใจหลักของระบบเครื่องรับวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ คือส่วนที่ทำหน้าที่ลดอัตราสุ่มตัวอย่างสัญญาณ

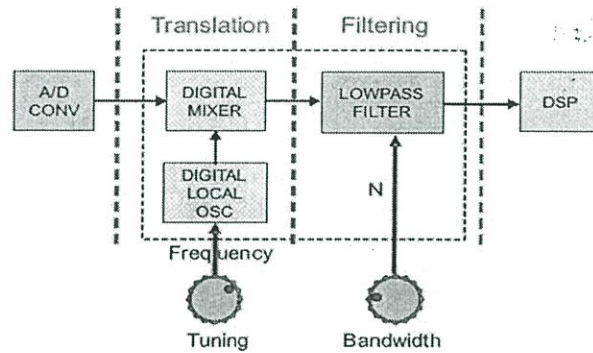


รูปที่ 2.14 Digital Up Converter

ในรูปภาค RF Tuner จะทำการแปลงสัญญาณอนาล็อก RF จากสายอากาศไปเป็นสัญญาณในช่วงความถี่กลาง (IF) ซึ่งจะเหมือนกับสามบล็อกแรกของเครื่องรับวิทยุแบบอนาล็อกจะทำการแปลงสัญญาณความถี่กลางแบบอนาล็อกเป็นสัญญาณดิจิตอลด้วยภาค A/D (Analog to Digital converter) จะได้เป็นสัญญาณความถี่กลางแบบดิจิตอล (Digital IF Samples) ส่งไปยังส่วนที่เรียกว่า Digital down converter (DDC) ซึ่งทำหน้าที่แปลงสัญญาณความถี่กลางแบบดิจิตอลไปเป็นสัญญาณดิจิตอลเบสแบนด์ (Digital Baseband Samples) ซึ่งจะประกอบไปด้วยส่วนต่างๆ ดังนี้

ส่วนประกอบของภาค Digital Down Converter ดังรูปที่ 2.15

- ภาคผสมสัญญาณแบบดิจิตอล (Digital Mixer)
- ภาคผลิตความถี่แบบดิจิตอล (Digital Local Oscillator)
- วงจรกรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบลดอัตราสุ่มตัวอย่าง (FIR Lowpass filter or Decimation Filter)



รูปที่ 2.15 ส่วนประกอบของภาค Digital Down Converter

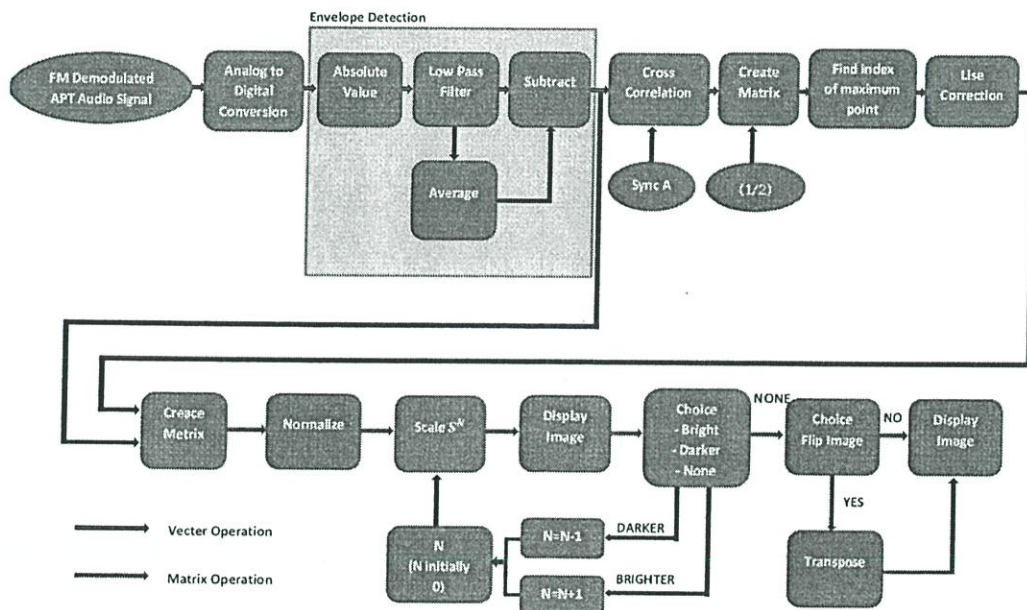
- ภาคผสมสัญญาณแบบดิจิทัล (Digital Mixer) จะทำการแปลงสัญญาณที่รับเข้ามาจากภาค Analog to Digital converter ให้เป็นสัญญาณดิจิทัลเบสแบนด์ด้วยการผสมกับสัญญาณรูปคลื่น sine และ สัญญาณ cosine ที่ผลิตจากภาคผลิตความถี่แบบดิจิทัลและจะได้สัญญาณสัญญาณที่ส่งต่อไปยังภาค Lowpass Filter ที่ทำหน้าที่กรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบลดอัตราสุ่มตัวอย่างสัญญาณ โดยที่สัญญาณขาออกจะอยู่ในรูปสัญญาณ I (In-phase) และสัญญาณ Q (Quadrature)
- ภาคผลิตความถี่แบบดิจิทัล (Digital Local Oscillator) จะทำหน้าที่ผลิตสัญญาณความถี่ด้วยกระบวนการทางดิจิทัลซึ่งจะผลิตสัญญาณรูปคลื่น sine และ cosine โดยอาศัยวิธีการทางดิจิทัลด้วยการบวกวนซ้ำด้วยความถี่ควบคุม ( $F_{cw}$ ) ตามสัญญาณอ้างอิง ( $F_{clk}$ ) และจะได้สัญญาณเอาท์พุท  $F_{out}$  สัญญาณนี้จะนำไปใช้ในตารางเปิดดู (Look up Table) ที่ตำแหน่ง Address ต่างๆ ที่เก็บค่าเฟสสะสมของสัญญาณไว้
- วงจรกรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบลดอัตราสุ่มตัวอย่าง (FIR Lowpass filter or Decimation filter) ทำหน้าที่กรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านและทำการลดอัตราสุ่มตัวอย่างของสัญญาณลง เพื่อให้ ได้อัตราสุ่มตัวอย่างที่ต้องการ ในการปรับอัตราสุ่มตัวอย่างลงนั้นจะทำการปรับที่พารามิเตอร์  $N$  ซึ่งเป็นตัวแปรที่ใช้ในการลดอัตราสุ่มตัวอย่างสัญญาณ

จากที่ได้กล่าวข้างต้นนั้นส่วนที่เป็นหัวใจหลักในการทำระบบเครื่องรับวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ (SDR) นั้นก็คือ ภาคผลิตความถี่แบบดิจิทัล (Digital Local Oscillator or Direct

Digital Synthesis: DDS) และวงจรกรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบลดอัตราสุ่มตัวอย่าง (FIR Lowpass filter or Decimation filter) ซึ่งสองส่วนนี้จะอาศัยซอฟต์แวร์เพื่อช่วยในการปรับค่าพารามิเตอร์ต่างๆ เช่น การปรับความถี่ให้กลับภาคผลิตความถี่แบบดิจิทัล ปรับลดอัตราการสุ่มตัวอย่างสัญญาณความถี่ของสัญญาณเป็นต้น จึงเป็นที่มาของคำว่า “วิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์” (Software Defined Radio : SDR)

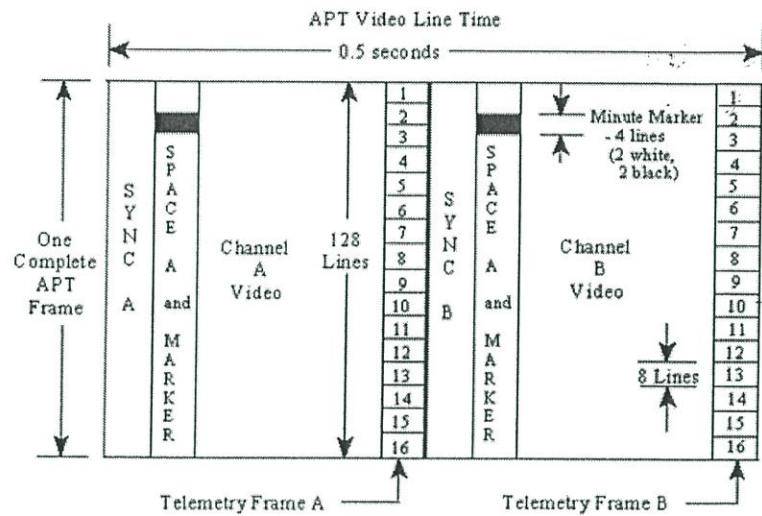
### 2.5 กระบวนการแปลงเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม

กระบวนการแปลงสัญญาณเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม ดังรูปที่ 2.16



รูปที่ 2.16 กระบวนการสร้างภาพ

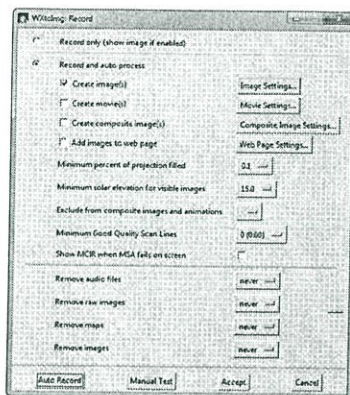
จากนั้นจะได้ภาพ Output Image ออกมาเป็น NOAA APT Frame Format ซึ่งแบ่งเป็น Channel A และ Channel B โดยความกว้างของภาพจะใช้เวลา 0.5 วินาที/เส้น และความยาวของภาพจะขึ้นอยู่กับความยาวของ wav.file ดังรูปที่ 2.17



รูปที่ 2.17 NOAA APT Frame Format [10]

## 2.6 โปรแกรม WXtolmg

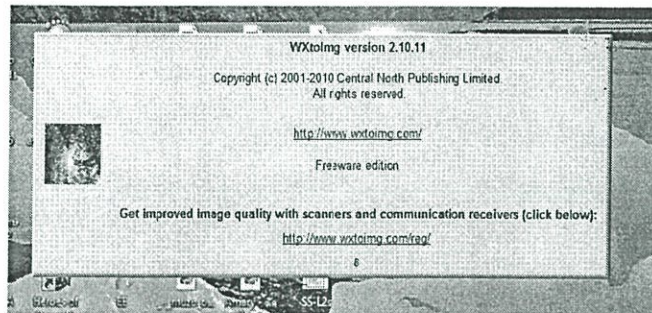
จากเครื่องรับซึ่งอาจเป็นเครื่องรับเฉพาะงานสำหรับสัญญาณ ATP Mode หรือเป็น Scanner ที่มีแบนด์วิทอยู่ในข่ายที่กำหนดข้างต้นจะให้เอาท์พุทออกมาในลักษณะของเสียง (Audio Output) จากนั้นสัญญาณจะถูกส่งต่อเข้าไปยังคอมพิวเตอร์ผ่านทางการ์ดเสียง (Sound Card) เพื่อทำการบันทึก และถอดรหัสสัญญาณให้ออกมาเป็นภาพถ่ายดาวเทียมบนจอแสดงผล ซึ่งบนจอคอมพิวเตอร์นี้จะทำการติดตั้งโปรแกรม Wxtolmg (มีทั้ง Version ที่เป็น Freeware และแบบที่ต้องซื้อ) โปรแกรม Wxtolmg ที่ติดตั้งอยู่บนคอมพิวเตอร์นั้นจะทำการบันทึกสัญญาณที่รับได้เป็นไฟล์ (.wav file) จากนั้นจะทำการถอดรหัสสัญญาณที่ได้รับออกมาเป็นภาพถ่ายดาวเทียม ซึ่งในการถอดรหัสนี้สามารถทำได้ทั้งแบบ Real Time และ Non-Real Time และสำหรับการแสดงก็จะทำให้สามารถแสดงผลเป็นแบบภาพนิ่ง (Still Image) หรือเป็นแบบภาพยนตร์ (Movie) โดยทำการ Set Option ของการ Record และ Auto process ให้เป็นดังในรูปที่ 2.18 และยังสามารถเพิ่มภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้ขึ้นไปแสดงผลบน Web page ได้อีกด้วย



รูปที่ 2.18 การ Set Option ในการบันทึก Auto process

นอกจากนั้นโปรแกรมดังกล่าวยังสามารถทำการปรับภาพ เช่น การทำ Histogram Equalization ปรับ Contrast เป็นต้น และยังสามารถทำการ Enhancement ภาพในแบบต่างได้ เช่น แบบ Contrast enhance, MCIR Map colour IR (NOAA), Sea surface temp และ Thermal เป็นต้น รวมทั้งการทำ Multispectral analysis แบนด์วิทของสัญญาณต่ำสุดที่โปรแกรม WXtology สามารถทำการประมวลได้คือ 12 kHz นั้นหมายความว่าแม้กระทั่งการใช้เครื่องวิทยุสื่อสารแบบปกติซึ่งมีแบนด์วิทประมาณ 15 kHz ในการรับสัญญาณ WXtology ก็สามารถทำการประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียมได้แต่อาจจะได้คุณภาพที่ไม่ดีนักเนื่องจากข้อจำกัดเรื่องแบนด์วิทของเครื่องวิทยุสื่อสารทั่วไปที่แบนด์วิทไม่ได้อยู่ในช่วง 30 - 40 kHz ตามที่เครื่องรับในระบบ ATP Mode ทั่วไปกำหนดไว้

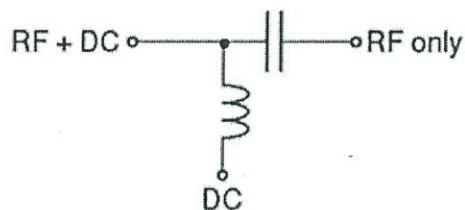
โปรแกรม WXtology ดังรูปที่ 2.19 เป็นซอฟต์แวร์ที่ถูกสร้างขึ้นเพื่อใช้ในการถอดรหัสภาพ จากดาวเทียม NOAA ซึ่งเป็นดาวเทียมอตุณิยมวิทยา ในโหมด APTและอยู่ในย่านความถี่ 137-138 MHz



รูปที่ 2.19 โปรแกรม WXTolmg

## 2.7 Bias Tee

Bias Tee เป็นอุปกรณ์สามพอร์ตที่ใช้ในการตั้งค่า DC มักจะมีการจัดรูปเป็นตัว T Bias Tee ถูกออกแบบมาเพื่อใช้สำหรับสายส่ง โดยปกติอิมพีแดนซ์ของ  $Z_0$  จะเป็น 50 โอห์ม  $Z_0$  หรือ 75 โอห์ม อิมพีแดนซ์ของตัวเก็บประจุ (X C) คือเลือกที่จะมีน้อยกว่า  $Z_0$  และความต้านทานของตัวเหนี่ยวนำ (X L) ได้รับการแต่งตั้งให้เป็นมากกว่า  $Z_0$



รูปที่ 2.20 วงจร Bias Tee

## 2.8 ลักษณะพื้นฐานของภาพดาวเทียม

ภาพ (Image) โดยทั่วไปหมายถึง รูปภาพเชิงตัวเลข (Digital picture) หรือ ตัวแทนของวัตถุหนึ่งๆ (Representation) ข้อมูลภาพถ่ายดาวเทียมเป็นตัวแทนเชิงตัวเลขของพื้นผิวโลก ข้อ

รูปภาพถูกเก็บไว้ในแฟ้มข้อมูล (Data file) หรือเรียกว่า แฟ้มภาพ (Image file) บนเทปแม่เหล็ก ในแผ่นดิสก์ บนแผ่นซีดี หรือสื่ออื่นๆ ข้อมูลเหล่านี้ประกอบด้วยตัวเลขเท่านั้น ตัวแทนเหล่านี้จะแสดงออกเป็นภาพก็ต่อเมื่อฉายออกทางจอภาพ หรือเมื่อพิมพ์ออกมาเป็นภาพพิมพ์แข็ง

### 2.8.1 คุณลักษณะข้อมูลภาพถ่ายดาวเทียม

ภาพจากดาวเทียมสำรวจทรัพยากรที่บันทึกด้วยระบบกล้องหลายช่วงคลื่นมีคุณสมบัติพิเศษแตกต่างจากกล้องถ่ายภาพธรรมดา คือ

2.8.1.1 เป็นข้อมูลเชิงเลข ที่มีความละเอียดของค่าการสะท้อนช่วงคลื่นแสงเป็นระดับความเข้มสีเทา จำนวน 256 ระดับ ซึ่งสามารถนำข้อมูลที่มีปริมาณมากเหล่านี้ไปผลิตเป็นภาพขาวดำและสีผสม ตลอดจนนำมาวิเคราะห์ด้วยเครื่องคอมพิวเตอร์ ทำให้มีความถูกต้องยิ่งขึ้น และยังสามารถนำไปบูรณาการในระบบสารสนเทศภูมิศาสตร์ได้สะดวกและมีประสิทธิภาพ

2.8.1.2 ข้อมูลที่บันทึกสามารถส่งมายังสถานีรับภาคพื้นดินได้ทันที (Real time) ทำให้ได้ข้อมูลที่ทันสมัย

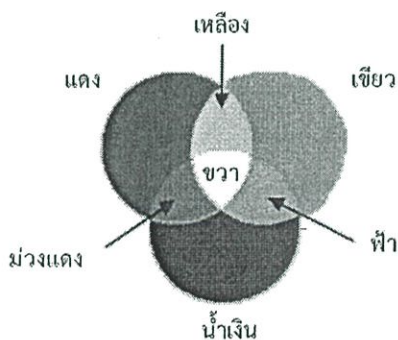
2.8.1.3 การบันทึกข้อมูลเป็นบริเวณกว้าง (Synoptic View) ภาพจากดาวเทียมภาพหนึ่งครอบคลุมพื้นที่กว้าง ทำให้ได้ข้อมูลในลักษณะต่อเนื่องในระยะเวลาบันทึกภาพสั้นๆ ซึ่งจะช่วยให้สามารถศึกษาสภาพแวดล้อม ต่างๆ ในบริเวณกว้างต่อเนื่องในเวลาเดียวกันทั้งภาพ

2.8.1.4 การบันทึกภาพได้หลายช่วงคลื่น ดาวเทียมสำรวจทรัพยากรมีระบบกล้องที่บันทึกภาพได้หลายช่วงคลื่นในบริเวณเดียวกัน ทำให้แยกวัตถุต่างบนพื้นโลกได้อย่างชัดเจน ดาวเทียม LANDSAT 1, 2, 3 ระบบ MMS (Multispectral Electron Self-Scanning Radiometer) มี 4 ช่วงคลื่น ดาวเทียม LANDSAT 4, 5 ระบบ TM (Thematic Mapper) มี 7 ช่วงคลื่น เป็นต้น

2.8.1.5 การบันทึกภาพซ้ำบริเวณเดิม (Repetitive coverage) ดาวเทียมสำรวจทรัพยากรมีวงโคจรจากเหนือลงใต้ (Polar orbit) และกลับมายังจุดเดิมในเวลาท้องถิ่นอย่างสม่ำเสมอ และในช่วงเวลาที่แน่นอน อาทิ ดาวเทียม LANDSAT จะถ่ายภาพซ้ำทุกๆ 16 วัน MOS ทุกๆ 17 วัน และ SPOT ทุกๆ 26 วัน ทำให้ได้ข้อมูลบริเวณเดียวกันหลายๆ ช่วงเวลา สามารถเปรียบเทียบและติดตามการเปลี่ยนแปลงต่างๆ บนพื้นผิวโลกได้เป็นอย่างดี

2.8.1.6 ภาพจากดาวเทียมให้ความละเอียดหลายระดับ มีผลดีในการเลือกนำไปใช้ประโยชน์ในการศึกษาด้านต่างๆ ตามวัตถุประสงค์ เช่น ภาพในระบบ Panchromatic ของดาวเทียม IRS ความละเอียดภาพ 5.8 เมตร สามารถศึกษาตัวเมือง เส้นทางคมนาคมระดับหมู่บ้าน ภาพในระบบกวาดภาพหลายช่วงคลื่นของดาวเทียม SPOT ให้ความละเอียดภาพ 20 เมตร ใช้ศึกษาการบุกรุกพื้นที่ป่าไม้เฉพาะจุดเล็กๆ และแหล่งน้ำขนาดเล็ก ภาพจากดาวเทียม LANDSAT 5 และ 7 ให้ความละเอียดภาพ 30 เมตร ศึกษาสภาพการใช้ดินระดับจังหวัด เป็นต้น

การทำภาพสีผสมด้วยภาพจากดาวเทียมที่บันทึกในหลายช่วงคลื่นสามารถนำมาซ้อนทับกันได้ โดยใช้ 3 สีหลักคือ สีน้ำเงิน (Blue) สีเขียว (Green) และสีแดง (Red) ซึ่งเป็นช่วงคลื่นตามมองเห็น เมื่อนำมาซ้อนทับกันทำให้เกิดสีผสมปรากฏสีต่างๆ ซึ่งเป็นไปตามทฤษฎีสี คือ การซ้อนทับของแม่สีบวกแต่ละคู่จะให้แม่สีลบ (Subtractive primary color) คือ สีเหลือง (Yellow) สีม่วงแดง (Magenta) และสีฟ้า (Cyan) ดังรูปที่ 2.21



ภาพที่ 2.21 การเกิดภาพสีผสมของข้อมูลดาวเทียม [11]

สีแดง (R) + สีเขียว (G) = สีเหลือง (Y)

สีแดง (R) + สีน้ำเงิน (B) = สีม่วงแดง (M)

สีน้ำเงิน (B) + สีเขียว (G) = สีฟ้า (C)

สีน้ำเงิน (B) + สีเขียว (G) + สีแดง (R) = สีขาว (W)

สีเหลือง (Y) + สีม่วงแดง (M) + สีฟ้า (C) = สีดำ

ในกรณีที่ต้องการให้ได้ภาพสีผสมธรรมชาติ (Natural color composite) เราต้องใช้ข้อมูลช่วงคลื่น สีน้ำเงิน สีเขียว และแดงตามลำดับ ในกรณีที่ใช้การผสมภาพจากข้อมูลช่วงคลื่นที่แตกต่างไปจากนี้ภาพที่ได้จะเรียกว่าภาพสีผสมเท็จ (False color composite) เช่น ข้อมูลช่วงคลื่นสีเขียว สีแดง และอินฟราเรดใกล้ ตามลำดับจะให้ข้อมูลที่พืชพรรณเป็นสีแดง เนื่องจากพืชสามารถสะท้อนช่วงคลื่นอินฟราเรดใกล้ได้ดี เป็นต้น จากหลักการดังกล่าว ทำให้เราสามารถตีความแบ่งแยกชนิดวัตถุตามสีที่ปรากฏได้

ข้อมูลภาพดาวเทียมเป็นข้อมูลดิจิทัล ได้มาโดยตรงจากระบบตรวจวัดข้อมูลหลายช่วงคลื่น เช่น จากดาวเทียม Landsat, Spot และ NOAA เป็นต้น แต่ก็อาจได้จากการถ่ายภาพในห้องปฏิบัติการเป็นข้อมูล ดิจิตอลที่ได้จากอุปกรณ์ประเภทกวาดภาพเชิงแสง

คำว่า “Image” ให้ความหมายได้หลายทาง คำนี้ไม่ใช่หมายถึงรูปภาพธรรมดาแต่เป็นข้อมูลตัวเลข 2 มิติ แต่ละตัวแทนค่าความสว่าง (Brightness Value) หรือค่าสะท้อนพลังงานของพื้นที่ขนาดเล็กในภาพ ตัวเลขที่เป็นตัวแทนของภาพทำให้สามารถนำมาวิเคราะห์ได้ โดยใช้คอมพิวเตอร์และเทคนิคการวิเคราะห์ทำให้ได้ตัวเลขชุดใหม่ที่เป็นตัวแทนในการปรับปรุงภาพหรือผ่านการจำแนกข้อมูลแล้ว

ภาพดาวเทียมหรือภาพดิจิทัล ประกอบด้วย องค์ประกอบเล็กๆ ที่แยกออกจากกัน (Discrete Picture Elements) เรียกว่า จุดภาพ (Pixel) สิ่งที่มีอยู่ร่วมกับจุดภาพก็คือ ตัวเลขค่าสะท้อนพลังงานเฉลี่ย (Average Radiance) หรือค่าความสว่างของพื้นที่ขนาดเล็กในภาพ

ขนาดของพื้นที่ที่มีผลต่อความละเอียดของภาพ เมื่อขนาดของจุดภาพเล็กลงทำให้ภาพมีรายละเอียดมากขึ้น คล้ายกับภาพถ่ายทางอากาศที่สามารถลดขนาดหรือขยายขนาดได้ ภาพดิจิทัลก็สามารถลดและขยายขนาดภาพได้เช่นเดียวกัน โดยใช้กระบวนการวิเคราะห์ข้อมูลด้วยคอมพิวเตอร์ที่เหมาะสม ขนาดของจุดภาพสามารถควบคุมมาตราส่วนของภาพดิจิทัลได้

สำหรับภาพที่มีคุณภาพสูง ขนาดของจุดภาพปกติมีขนาดน้อยกว่า 0.1 mm ดังนั้น แต่ละจุดภาพไม่สามารถแยกแยะออกมาให้เห็นเป็นแบบปกติได้ สำหรับการนำข้อมูลภาพมาทำแผนที่การจำแนกนั้น มักจะใช้จุดภาพที่มีขนาดใหญ่กว่า เพื่อให้ตรวจสอบข้อมูลระดับจุดภาพได้

ระบบสัมผัสระยะไกลที่ใช้ดาวเทียมเป็นยานสำรวจนั้น การเก็บข้อมูลภาพต้องผ่านบรรยากาศของโลก ตัวอุปกรณ์ตรวจวัดไม่เพียงแต่จะวัดการแผ่รังสีสะท้อนจากพื้นโลกและส่งผ่านบรรยากาศ แต่การแผ่รังสีนั้นยังมีการกระจายโดยบรรยากาศด้วย ค่าของจุดภาพแต่ละจุดภาพเป็นตัวแทนของการสะท้อนพลังงานเข้าสู่อุปกรณ์ตรวจวัด (Sensor)

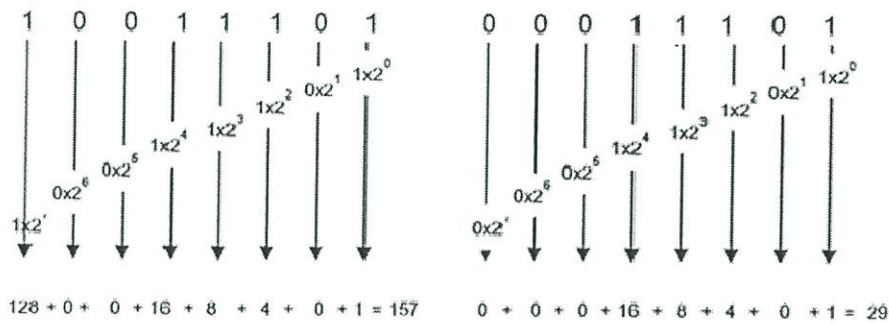
พื้นที่ซึ่งเป็นพื้นดินมีจุดภาพเป็นตัวแทนและม็อดค็ประกอบอื่น ได้แก่ ความสูงของอุปกรณ์ตรวจวัด มุมมองของการถ่ายภาพแต่ละครั้ง (Instantaneous Field of View, IFOV) ซึ่งไอเอฟโอวี (IFOV) นี้เป็นมุมขนาดเล็กในเรขาคณิตของภาพความสัมพันธ์ระหว่างพื้นผิวโลกและอุปกรณ์ตรวจวัด เป็นค่ามุมที่เกิดจากอุปกรณ์เก็บข้อมูลตัวเดียวที่กระทำกับพื้นผิวโลก มีวิธีการกวาดภาพหลายวิธีในการเคลื่อนที่ของไอเอฟโอวีของอุปกรณ์ให้ผ่านพื้นผิวโลก ผลจากการกวาดภาพได้ภาพหรือแผนที่ของภาพที่มีค่าสะท้อน 2 มิติ ได้จุดภาพที่มีข้อมูล 2 มิติจำนวนมาก ทำให้ได้ภาพดิจิทัลขนาดใหญ่

ระยะทางระหว่างจุดภาพ คือ ขนาดของจุดภาพ ข้อมูลดิจิทัลใช้ตัวเลขของบิตเป็นตัวแทนข้อมูลการสะท้อนพลังงานที่ต่อเนื่องของภาพได้นำมาทำให้เป็นปริมาณ (Quantized) ให้เป็นหน่วยที่ไม่ต่อเนื่อง (Discrete) เรียกว่า ค่าระดับสีเทา (Gray Levels) จุดภาพที่มีจำนวนบิต 5 - 6 บิต ต่อจุดภาพ (32 ถึง 64 ระดับ) ก็สามารถแสดงภาพดิจิทัลได้ จำนวนบิตต่อจุดภาพยิ่งมากยิ่งทำให้ได้ข้อมูลละเอียดขึ้น ถ้ามีจำนวนของค่าระดับสีเทาลดลง ภาพจะสูญเสียรายละเอียดของพื้นที่

## 2.8.2 ความละเอียดของภาพ

ความละเอียดของภาพในแง่ของค่าเชิงตัวเลขขึ้นอยู่กับค่าการแปลงค่าภาพเหมือนให้เป็นค่าตัวเลขจำนวนเต็ม ซึ่งขึ้นอยู่กับวิธีการออกแบบในการบันทึกข้อมูล ตัวเลขแต่ละค่าจะถูกบันทึกในรูปอนุกรม (Series) ของระบบเลขฐานสอง (Binary) ที่ใช้เฉพาะเลข 0 และ 1 หรือ สถานะ “ปิด” “เปิด” เครื่องคอมพิวเตอร์ หรือเรียกว่า bits (บิต) แต่ละบิตจะบันทึกค่าเลข 2 ยกกำลัง โดยที่ตัวเลขยกกำลังถูกกำหนดโดยตำแหน่งของบิตในลำดับที่อยู่ ยกตัวอย่างเช่น ถ้าระบบออกแบบให้ตัวเลขแต่ละค่าบันทึกได้แปดบิตหรือ 1 ไบต์ (Byte) แสดงว่ามีตำแหน่งตัวเลขยกกำลัง 8 ตำแหน่งที่สามารถบันทึกความส่องสว่างที่ตรวจจับได้ในแต่ละช่วงคลื่น ค่าที่แปดจะบันทึกค่าฐานสองยกกำลังเรียงตามลำดับค่าฐานสอง (0 และ 1) ในแต่ละตำแหน่ง จะเป็นตัวบอกว่าค่าในตำแหน่งนั้นจะเอาไป

รวมหรือไม่ เช่น ในรูปที่ 2.22 ค่า 157 หรือ 29 ได้มาจากผลบวกของเลขฐาน 2 ยกกำลังตามตำแหน่งตามลำดับ ตำแหน่งใดจะนำค่าไปบวกหรือไม่ ขึ้นอยู่กับเลขฐานสองนั้นว่าเป็น 0 หรือ 1 ถ้าเป็น 0 จะไม่เอาไปคิด แต่ถ้าเป็น 1 จะเอาไปคิดบวกด้วย



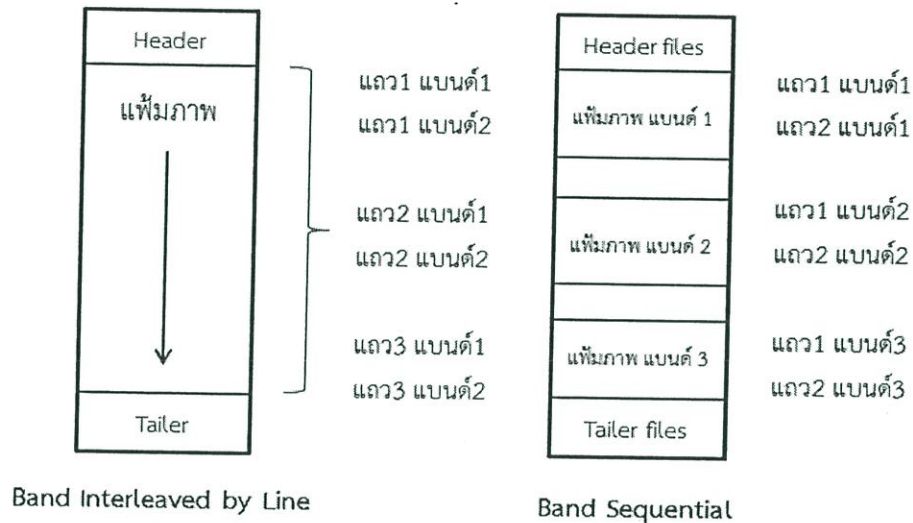
รูปที่ 2.22 การแสดงค่าเป็นตัวเลขใน 8 บิต [12]

จำนวนของค่าความส่องสว่างในภาพเชิงตัวเลข จะถูกกำหนดโดยจำนวนของบิตที่มีอยู่ ตัวอย่างเช่น 8 บิตในรูปที่ 5.2 ทำให้มีค่าความส่องสว่างได้ 256 ค่า หรือมีค่าได้ตั้งแต่ 0 ถึง 255 ( $2^7 + 2^6 + 2^5 + 2^4 + 2^3 + 2^2 + 2^1 + 2^0 = 128 + 64 + 32 + 16 + 8 + 4 + 2 + 1 = 255$ ) ดังนั้น จำนวนบิตจะบอกถึงความละเอียดเชิงมาตรารังสีของภาพดาวเทียม (Radiometric resolution) ภาพดาวเทียมรายละเอียดสูงในปัจจุบัน มีความละเอียดเชิงมาตรารังสีถึง 32 บิต ภาพที่มีความละเอียดเชิงมาตรารังสีมาก จะยิ่งแยกข้อมูลได้ละเอียดมาก ความละเอียดของสีจะมากขึ้นการเก็บข้อมูลในรูปนี้จะทำให้ง่ายต่อการเก็บข้อมูลไว้ในสื่อต่างๆ เช่น แผ่น CD เทป หรืออื่นๆ ที่สามารถเก็บข้อมูลเชิงตัวเลขได้ และสามารถนำข้อมูลไปใช้ในระบบคอมพิวเตอร์ได้ข้อมูลภาพ ดาวเทียมที่ได้รับมา ไม่ได้ถูกจัดเก็บในรูปของภาพแต่จะจัดเก็บเป็นตัวเลขแต่ละจุดภาพที่ต่อเนื่องกัน โดยทั่วไปมีการจัดเก็บเป็น 3 รูปแบบ (format) ดังรูปที่ 2.23 คือ

- BIL (Band Interleaved by Line) เป็นรูปแบบการเก็บข้อมูลเป็น แต่ละแถวสแกนของแต่ละแบนด์ข้อมูลแถวหนึ่งๆ ของทุกแบนด์จะถูกเก็บเป็นลำดับต่อเนื่องกันภายในแฟ้มข้อมูล
- BSQ (Band Sequential) เป็นรูปแบบการเก็บข้อมูล แยกทีละแบนด์

- BIP (Band Interleaved by Pixel) เป็นรูปแบบการเก็บข้อมูลคล้ายกับ BIL แต่จะเก็บทีละจุดภาพแทนที่จะเก็บทีละแถว

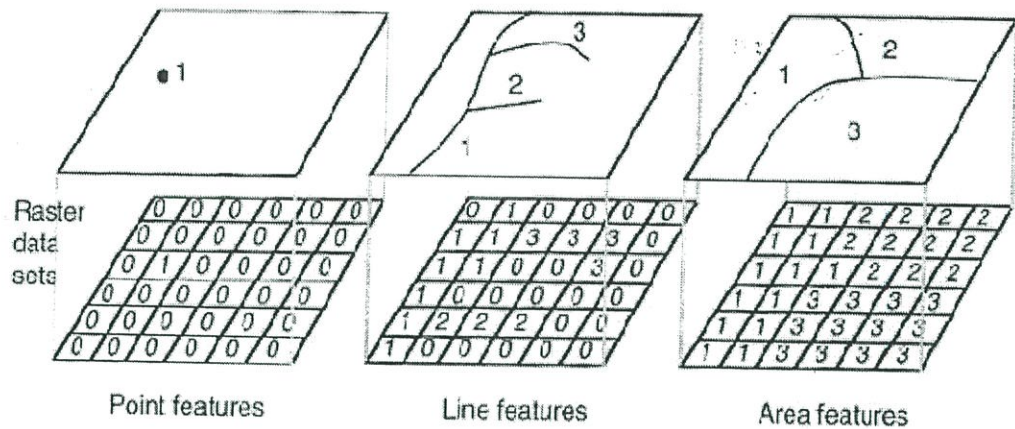
### ลักษณะพื้นฐานของภาพดาวเทียม



รูปที่ 2.23 รูปแบบการเก็บข้อมูลภาพ [12]

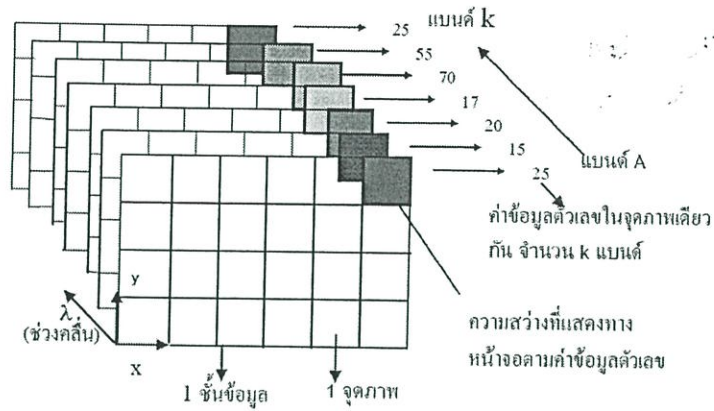
การเลือกเก็บข้อมูลภาพในรูปแบบใด ขึ้นอยู่กับความต้องการของผู้ใช้ เช่น ถ้าผู้ใช้ต้องการโหลดภาพทั้งภาพ และทุกแบนด์ในเวลาเดียวกัน ให้เลือกใช้ BIL หรือ BSQ แต่ถ้าผู้ใช้รู้ตำแหน่งแน่นอนของภาพ และต้องการตัดเอาพื้นที่เพียงบางส่วน ให้ใช้รูปแบบ BIP เพราะสามารถกำหนดตำแหน่งของจุดภาพได้

ข้อมูลภาพถ่ายดาวเทียม เป็นข้อมูลแบบตัวเลขที่จัดเก็บในรูปกริด (Grid) ดังรูปที่ 2.24 หรือตารางของตัวเลขที่มีจุดอ้างอิงตามแนวนอนและแนวตั้ง แต่ละส่วนประกอบเรียกว่า จุดภาพ ซึ่งหมายถึง ส่วนที่เล็กที่สุดของภาพ (พื้นที่ที่ถูกสแกน) ที่มีค่าค่าหนึ่ง เนื่องจากพลังงานแม่เหล็กไฟฟ้าที่วัดได้ของแต่ละจุดภาพถูกแปลงให้อยู่ในรูปของค่าตัวเลข (Digital number) จึงเรียกภาพที่แสดงข้อมูลเชิงตัวเลขนี้ว่า ภาพเชิงตัวเลข ตัวอย่าง ภาพที่มีลักษณะเชิงตัวเลข

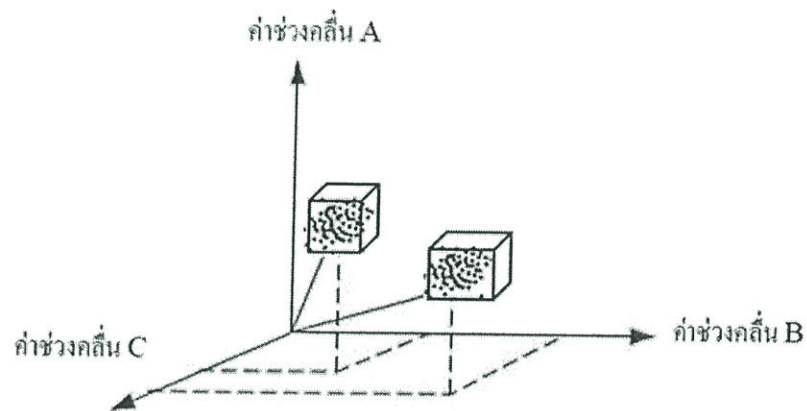


รูปที่ 2.24 โครงสร้างข้อมูลแบบเซลล์ที่ประกอบด้วยแถวและคอลัมน์ หรือ แบบกริด [12]

กลุ่มของเซลล์จะเป็นตัวแทนลักษณะต่างๆ ค่าของแต่ละเซลล์ จะแสดงถึงค่าของลักษณะนั้นๆ ลักษณะของภาพถ่ายดาวเทียม ตำแหน่งจุดภาพเดียวกันในแต่ละแบนด์ จะอยู่ตรงกัน ข้อมูลภาพของแต่ละแบนด์ จะถูกเก็บเป็นแต่ละชั้นข้อมูล (Layer) จุดภาพใดในแบนด์ใดที่จับค่าการสะท้อนได้สูง ก็จะมีค่าตัวเลขสูง และแสดงเป็นความสว่างบนจอภาพตามค่าตัวเลข จุดภาพที่มีค่าตัวเลขเป็น 0 จะแสดงเป็นสีมืด การเพิ่มค่าตัวเลข ก็จะเพิ่มโทนสว่างขึ้น จากดำ ไปเทา และขาวค่าตัวเลขสูงสุด จะแสดงเป็นสีขาวสว่าง สำหรับภาพที่มีจำนวน  $k$  แบนด์ แต่ละจุดภาพจะมีระดับโทนสีเทา  $k$  ค่า ซึ่งแต่ละค่าจะเป็นของแต่ละแบนด์ ดังรูปที่ 2.25 ดังนั้นระดับโทนสีเทาของภาพถ่ายดาวเทียม  $k$  ค่า จะมีพื้นที่เชิงช่วงคลื่น  $k$  มิติ ( $k$  dimensional spectral space) ซึ่งแต่ละจุดภาพจะมีขนาดและทิศทาง (Vector) ในพื้นที่เชิงช่วงคลื่น ดังรูปที่ 2.26



รูปที่ 2.25 ค่าข้อมูลในแบบราสเตอร์ของภาพดาวเทียมที่ถ่ายด้วย 7 แบนด์ [12]



รูปที่ 2.26 ขนาดและทิศทาง (เส้นทึบ) ของแต่ละจุดภาพในพื้นที่เชิงช่วงคลื่น 3 มิติ [12]

เนื่องจากภาพดาวเทียมอยู่ในรูปตัวเลข ดังนั้น ข้อมูลต่างๆ ที่เป็นตัวเลขสามารถนำมาประมวลผลทางคอมพิวเตอร์ โดยผ่านปฏิบัติการทางคณิตศาสตร์ เพื่อทำให้ภาพเด่นชัดขึ้น ง่ายต่อการแปลหรือช่วยในการแปลภาพ หรือวัตถุประสงค์อื่น เทคนิคที่ใช้ในแต่ละกระบวนการ ขึ้นอยู่กับผลลัพธ์ที่เราต้องการ

### 2.8.3 ชนิดของตัวเลข (Numeral type) ที่บรรจุอยู่ในระบบราสเตอร์ทั่วไป

ช่วงตัวเลขหรือชนิดของตัวเลขที่ใช้ในระบบราสเตอร์ จะเป็นตัวบอกว่าชั้นข้อมูลนั้นๆ จะถูกแสดง หรือสามารถนำไปประมวลผลได้อย่างไร ตัวอย่างเช่น ชั้นข้อมูลความสูง ที่มีค่าในช่วง 550 ถึง 560 จะถูกใช้ต่างกับชั้นข้อมูลที่มีค่าแค่ 1, 2 หรือ 3 ซึ่งเป็นตัวแทน น้ำ ดิน พืช อย่างไรก็ตาม ค่าตัวเลข ในชั้นข้อมูลระบบราสเตอร์โดยทั่วไปจะเป็นตัวเลขดังนี้ คือ

- ตัวเลขแบบแยกประเภท (Nominal) แสดงถึง ค่าตัวเลขที่ถูกจัดแบ่งแบบง่ายๆ และแทนชื่อ ค่าของตัวเลขไม่มีความสัมพันธ์กับตัวเลข ซึ่งมักจะเป็นตัวเลขที่ให้กับประเภทหรือลำดับชั้นเช่น ดินแต่ละชนิดให้ตัวเลขแตกต่างกัน ชั้นข้อมูลที่มีตัวเลขลักษณะนี้ มักเป็นชั้นข้อมูลที่แสดงเรื่องเฉพาะ (Thematic layer) เช่น ชนิดของดิน การใช้ที่ดิน ถนน แม่น้ำ และมักจะแสดงสารสนเทศในเชิงคุณภาพ

- ตัวเลขแบบอันดับ (Ordinal) แสดงถึง ค่าตัวเลขที่คล้ายกับตัวเลขแบบแยกประเภท แต่มีลำดับ หรือมีช่วงของตัวเลข มักจะสร้างจากตัวเลขแบบแยกประเภท เช่น ดี = 1 เลว = 2 เลวที่สุด = 3

- ตัวเลขแบบนับจำนวน (Cardinal) แสดงถึง ค่าตัวเลขที่มีความสัมพันธ์กับสภาพความเป็นจริงหรือมีความหมาย ดังนั้น ตัวเลขที่ปรากฏในแฟ้มข้อมูลจึงเป็นแบบต่อเนื่อง (continuous) ซึ่งมีหลายแบบ คือ

2.8.3.1 ตัวเลขแบบเป็นช่วง (Interval) เป็นตัวเลขที่มีค่าเป็นระเบียบตามลำดับ (Order) แต่ละช่วงห่างจะมีความหมาย และใช้วัดลักษณะบางอย่าง เช่น ความสูง อุณหภูมิ (ปกติค่าแบบช่วงห่างไม่มีค่า 0)

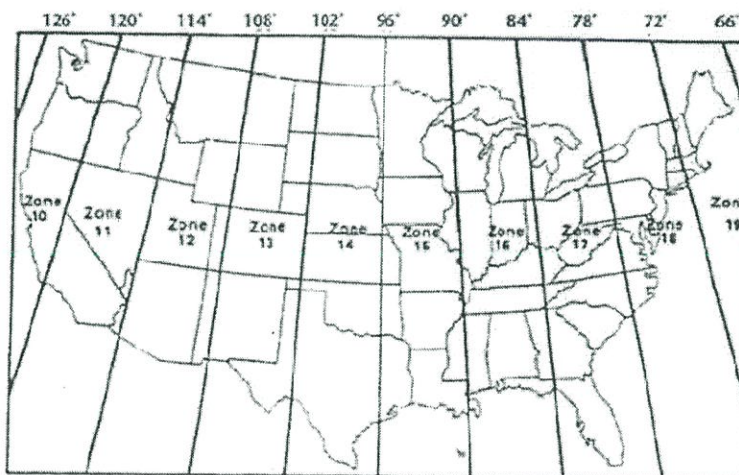
2.8.3.2 ตัวเลขแบบอัตราส่วน (Ratio) เป็น ตัวเลขที่วัดสภาพ (Condition) จะเป็นเลขจำนวนเต็ม หรือ จุดทศนิยมก็ได้ มีค่า 0 ก็ได้ ชั้นข้อมูลที่มีตัวเลขลักษณะนี้ มักเป็นค่าแบบต่อเนื่อง เช่น ค่าคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า ปริมาณน้ำฝน โมเดลระดับพื้นที่ภูมิประเทศแบบตัวเลข (Digital Elevation Model, DEM) และมักจะแสดงข้อมูลในเชิงปริมาณ ภาพดาวเทียมจะมีลักษณะเช่นนี้

## 2.8.4 ระบบจุดพิกัด (Coordinate system)

ข้อมูลภาพที่มีการจัดเรียงด้วยระบบราสเตอร์ ตำแหน่งของจุดภาพในแฟ้มข้อมูล หรือในภาพที่แสดง หรือในภาพพิมพ์ จะถูกกำหนดโดยระบบจุดพิกัด ระบบจุดพิกัด 2 มิติ กำหนดเป็นตารางตามแนวตั้ง (Column) และแนวนอน (Row) แต่ละตำแหน่งบนกริดจะมีจุด  $x$  และ  $y$  โดยจุด  $x$  แสดงตำแหน่งของแนวตั้ง และ  $y$  แสดงตำแหน่งของแนวนอนระบบจุดพิกัดในภาพดาวเทียม มี 2 แบบ คือ

2.8.4.1 พิกัดแฟ้มข้อมูล (File coordinate) แสดงตำแหน่งของจุดภาพในภาพ เช่น ตำแหน่งจุดภาพที่ 1 แถวที่ 3 หรือตำแหน่งจุดภาพที่ 3 แถวที่ 4

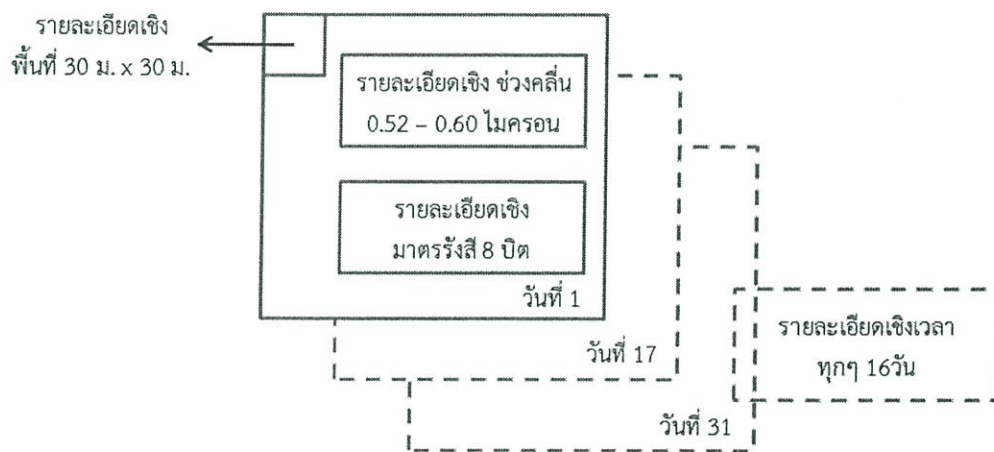
2.8.4.2 พิกัดแผนที่ (Map coordinate) แสดงตำแหน่งจุดภาพแบบเดียวกับแผนที่ภูมิประเทศ ในประเทศไทยใช้ระบบ UTM ในแผนที่ภูมิประเทศ ระบบ UTM เป็นระบบพิกัดสี่เหลี่ยมที่พัฒนาจากสหรัฐอเมริกาและนำไปใช้ทั่วโลก โดยครอบคลุมตั้งแต่  $84^{\circ}N$  ถึง  $80^{\circ}S$  โดยแบ่งออกเป็น 60 โซนทั่วโลก แต่ละโซนครอบคลุมพื้นที่  $6^{\circ}$  ลองจิจูด โดยขยายไปทางตะวันออก  $3^{\circ}$  และตะวันตก  $3^{\circ}$  จากกึ่งกลางเมริเดียน เลขที่โซนจะนับจากตะวันตกไปตะวันออก โดยเริ่มจาก  $180^{\circ}$  เเมริเดียน สำหรับประเทศไทยอยู่ในโซนที่ 47 และ 48 ตัวอย่างการแบ่งพิกัดแผนที่แบบ UTM ของประเทศสหรัฐอเมริกา ดังรูปที่ 2.27



รูปที่ 2.27 การแบ่งพิกัดแผนที่แบบ UTM ของประเทศสหรัฐอเมริกา [13]

### 2.8.5 คุณสมบัติของภาพถ่ายดาวเทียม

คุณภาพเริ่มต้นของภาพถ่ายดาวเทียมขึ้นอยู่กับลักษณะของระบบการตรวจจับ ซึ่งพิจารณาจากความสามารถในการแยกแยะ หรือ การให้รายละเอียด (Resolution) ในด้านต่างๆ ความละเอียดใดความหมายกว้างๆ ใช้อธิบายถึง จำนวนจุดภาพที่สามารถแสดงได้บนจอ หรือ พื้นที่ ในภาคพื้นดินซึ่งแสดงโดย 1 จุดภาพในแฟ้มภาพ แต่เมื่อใช้ในการอธิบายข้อมูลระยะไกล จะมีความหมายเพิ่มขึ้น เป็นรายละเอียดเชิงช่วงคลื่น (Spectral resolution) รายละเอียดเชิงพื้นที่ (Spatial resolution) รายละเอียดเชิงเวลา (Temporal resolution) และรายละเอียดเชิงมาตรรังสี (Radiometric resolution) ดังรูปที่ 2.28



รูปที่ 2.28 รายละเอียด 4 ชนิดของภาพถ่ายดาวเทียม LANDSAT-TM แบนด์ 2 [14]

รายละเอียดเชิงช่วงคลื่น หมายถึง ช่วงห่างความยาวคลื่นหนึ่งๆ ในแถบแม่เหล็กไฟฟ้า (EMR) ที่เครื่องมือสามารถตรวจจับได้ ถ้าช่วงคลื่นที่เครื่องมือสามารถตรวจจับได้มีช่วงห่าง แสดงว่า ภาพนั้นมีรายละเอียดเชิงช่วงคลื่นหยากกว่าภาพที่ใช้เครื่องตรวจจับที่สามารถตรวจจับช่วงคลื่นได้แคบกว่าตัวอย่างเช่น เครื่องตรวจจับของดาวเทียม SPOT ในระบบขาว-ดำ ให้รายละเอียดเชิงช่วงคลื่นที่ละเอียด เพราะบันทึก EMR ระหว่างช่วงคลื่น 0.51 - 0.73 ซึ่งมีระยะห่างระหว่างช่วงคลื่นแคบ ในทางตรงกันข้าม LANDSAT - 7 ระบบขาว-ดำ ให้รายละเอียดเชิงช่วงคลื่นหยากกว่า เพราะบันทึก ERM ระหว่างช่วงคลื่น 0.50 - 0.90 ซึ่งมีระยะห่างช่วงคลื่นกว้างกว่า

รายละเอียดเชิงพื้นที่ หมายถึง ขนาดพื้นที่ของวัตถุที่เล็กที่สุด ที่เครื่องตรวจจับสามารถแยกแยะได้หรือ หมายถึง พื้นที่ในภาคสนามที่แสดงโดย 1 จุดภาพ ตัวเลขยิ่งน้อยแสดงว่ายิ่งมีความละเอียดเชิงพื้นที่สูงเช่น รายละเอียดเชิงพื้นที่ 79 เมตร จะหยาบกว่ารายละเอียดเชิงพื้นที่ 10 เมตรรายละเอียดเชิงพื้นที่ และมาตราส่วนไม่ใช่เรื่องเดียวกัน ภาพที่มีรายละเอียดเชิงพื้นที่เท่ากันแต่อาจจะแสดงภาพในมาตราส่วนที่แตกต่างกันได้ อย่างไรก็ตามภาพที่มีรายละเอียดเชิงพื้นที่สูงกว่าจะสามารถแสดงภาพในมาตราส่วนที่ใหญ่กว่าได้

รายละเอียดเชิงมาตรรังสี หมายถึง ตัวเลขข้อมูลที่จะมีได้ในแฟ้มข้อมูลของแต่ละแบนด์ ซึ่งหมายความถึง จำนวนบิต (bits) ที่แยกแยะได้ในการบันทึกพลังงาน ยกตัวอย่างเช่น การบันทึกพลังงานในรูป 8 บิต (1 Byte) แสดงว่าค่าตัวเลขในแฟ้มข้อมูลจะมีความละเอียดได้ถึง 28 ค่า หรือ มีค่าได้ตั้งแต่ 0 ถึง 255 แต่ถ้าบันทึกพลังงานในรูป 6 บิต ตัวเลขในแฟ้มข้อมูลจะมีค่าเพียง 27 ค่าหรือ มีค่าได้ตั้งแต่ 0 ถึง 127 ดังนั้น การบันทึกพลังงานในรูป 8 บิต จะให้ความละเอียดหรือความแตกต่างของโทนสีได้กว่าการบันทึกพลังงานในรูป 6 บิตรายละเอียดเชิงเวลา หมายถึง ความถี่ของช่วงเวลาเครื่องตรวจจับบันทึกภาพในพื้นที่เดียวกัน ยกตัวอย่างเช่น LANDSAT-TM ถ่ายภาพในพื้นที่เดียวกันบนพื้นโลกทุกๆ 16 วัน แต่ SPOTถ่ายภาพในพื้นที่เดียวกันทุกๆ 28 วัน ดังนั้น เช่น LANDSAT-TM จะมีรายละเอียดเชิงเวลามากกว่า SPOT

### 2.8.6 ปริมาณของข้อมูลภาพ

ภาพดาวเทียมแต่ละภาพ จะมีข้อมูลเป็นจำนวนมาก เพราะการจัดเก็บข้อมูลเป็นแบบราสเตอร์ ปริมาณข้อมูลของภาพหนึ่งๆ คำนวณได้จาก ขนาดของภาพ (Image size)  $\times$  จำนวนช่วงคลื่น  $\times$  Quantization โดยที่ขนาดของภาพ คือ จำนวนจุดภาพแต่ละแถวในแนวตั้ง  $\times$  จำนวนจุดภาพแต่ละแถวในแนวนอนจำนวนช่วงคลื่น คือจำนวนช่วงคลื่นที่ดาวเทียมแต่ละระบบใช้ถ่าย เช่น LANDSAT- TM ถ่ายด้วยระบบ 7 แบนด์ Quantization (รูปแบบข้อมูลที่เก็บพลังงานที่วัดได้) ค่าที่วัดได้แต่ละค่าจะถูกจัดเก็บในรูป binary 6 บิต, 8 บิต (1 byte) หรือสูงกว่า ซึ่งแสดงความเป็นไปได้ในการแยกค่าตัวเลขได้ตั้งแต่ 0 - 127 หรือ 0 - 255 หรือมากกว่า

ตัวอย่างเช่น ภาพของดาวเทียม SPOT-1 มีขนาด 3000  $\times$  3000 จุดภาพ ถ่ายด้วยระบบ 3ช่วงคลื่น และเก็บข้อมูลแบบ 8 บิต ต้องการเนื้อที่ในการเก็บข้อมูลจุดภาพ  $\times$  3000 จุดภาพ  $\times$  3 แบนด์  $\times$  (บิต/8) = 27

## 2.9 การวิเคราะห์ข้อมูลจากดาวเทียม

การวิเคราะห์ข้อมูลจากดาวเทียม แบ่งกว้างๆ ได้ 2 วิธี คือ การแปลตีความด้วยสายตา (Visual interpretation) และการวิเคราะห์ข้อมูลด้วยเครื่องคอมพิวเตอร์ (Image processing and classification) โดยใช้องค์ประกอบหลักสำคัญ (Elements of interpretation) ในการพิจารณา ประกอบด้วย

2.9.1 ความเข้มของสีและสี (Tone / Color) ระดับความแตกต่างของความเข้มของสีหนึ่งๆ ขึ้นอยู่กับค่าการสะท้อนช่วงคลื่นการทำมุมกับแสง ตลอดจนการเรียงตัวของวัตถุ เช่น ป่าไม้ที่มีคลอโรฟิลล์หรือความเขียวมากปรากฏสีเข้ม ป่าโปร่งมีสีจาง น้ำลึกปรากฏสีดำหรือเข้มน้ำตื้น หรือ น้ำขุ่นมีสีจาง เป็นต้น

2.9.2 ขนาด (Size) ขนาดของวัตถุที่ปรากฏในภาพซึ่งขึ้นกับความละเอียดของภาพ หรือ มาตรฐานของภาพที่ปรากฏ ในรูปของความยาว กว้าง หรือพื้นที่ เช่น ความแตกต่างระหว่างแม่น้ำลำคลอง พื้นที่ป่าไม้ธรรมชาติ และสวนป่า เป็นต้น

2.9.3 รูปร่าง (Shape) รูปร่างของวัตถุที่เป็นเฉพาะตัว อาจสม่ำเสมอ (Regular) หรือรูปร่างไม่สม่ำเสมอ (Irregular) เช่น สนามบิน พื้นที่นาข้าว ถนน แม่น้ำ คลองชลประทาน และเขื่อนเก็บกักน้ำ เป็นต้น

2.9.4 เนื้อภาพ (Texture) ความหยาบ ละเอียดของผิววัตถุที่รวมกันอยู่ หรือความต่อเนื่องของค่าการสะท้อน เช่น ภาพสวนยางพารามีเนื้อภาพละเอียดเนื่องจากมีขนาดความสูงใกล้เคียงกันซึ่งแตกต่างจากพืชไร่และสวนผสม เป็นต้น

2.9.5 รูปแบบ (Pattern) ลักษณะการจัดเรียงตัวของวัตถุปรากฏเด่นชัดระหว่างความแตกต่างตามธรรมชาติและสิ่งที่มีมนุษย์สร้างขึ้น เช่น ความแตกต่างระหว่างแม่น้ำ คลองกับคลองชลประทาน ความแตกต่างระหว่างบ่อ สระน้ำกับเขื่อน เป็นต้น

2.9.6 ความสูงและเงา (Height and Shadow) เงาของวัตถุมีความสำคัญในการพิจารณาความสูง และมุมของดวงอาทิตย์ เช่น เงาบริเวณเขาหรือหน้าผา เงาของเมฆ เป็นต้น

2.9.7 ที่ตั้ง (Site) หรือตำแหน่งของวัตถุที่พบตามธรรมชาติ เช่น พื้นที่ป่าชายเลนพบบริเวณชายฝั่งทะเลท่วมถึง

ความเกี่ยวพัน (Association) วัตถุบางอย่างมีความเกี่ยวข้องกับสิ่งแวดล้อมอื่นๆ เช่น บริเวณที่มีต้นไม้เป็นกลุ่มๆ มักเป็นที่ตั้งของหมู่บ้าน ไร่เลื่อนลอยอยู่ในพื้นที่ป่าไม้บนเขา นาทุ่งอยู่บริเวณชายฝั่งร่วมกับป่าชายเลน เป็นต้น

การแปลภาพเพื่อจำแนกวัตถุได้ดีและถูกต้อง ขึ้นอยู่กับองค์ประกอบต่างๆ ดังกล่าวข้างต้นอย่างใดอย่างหนึ่งหรือหลายอย่างพร้อมๆ กันไป ตามความยากง่ายและมาตราส่วนที่แตกต่างกันไปซึ่งอาจไม่แน่นอนเสมอไป รูปร่าง สี ขนาด อาจใช้องค์ประกอบในการแปลภาพพื้นที่เดียวกัน อาจจะใช้องค์ประกอบอื่นก็ได้ ทั้งนี้ การใช้คอมพิวเตอร์จะเป็นการนำเอาเฉพาะค่าการสะท้อน ซึ่งในที่นี้คือ ค่าความเข้ม มาใช้เท่านั้น

นอกจากองค์ประกอบที่กล่าวมาแล้ว ยังต้องพิจารณาคุณลักษณะข้อมูลที่ได้รับจากภาพจากดาวเทียมอีก 3 ลักษณะ คือ

- ลักษณะการสะท้อนช่วงคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าของวัตถุ (Spectral Characteristic) ซึ่งสัมพันธ์กับความยาวช่วงคลื่นแสงในแต่ละแบนด์ โดยวัตถุต่างๆ สะท้อนแสงในแต่ละช่วงคลื่นไม่เท่ากัน ทำให้สีของวัตถุในภาพแต่ละแบนด์แตกต่างในระดับสีขาว - ดำ และทำให้สีแตกต่างกันในภาพสีผสมด้วย

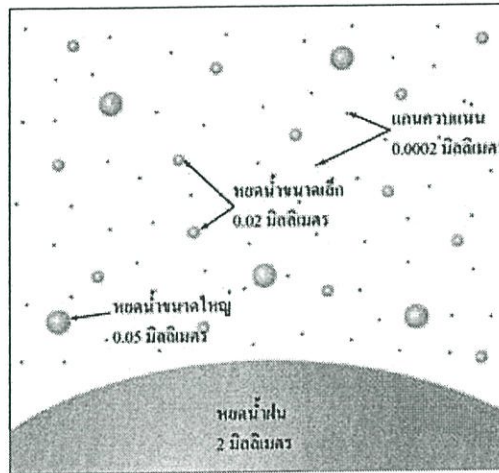
- ลักษณะรูปร่างของวัตถุที่ปรากฏในภาพ (Spectral Characteristic) แตกต่างตามมาตราส่วน และความละเอียดภาพจากดาวเทียม ถ้าคุ้นเคยกับลักษณะรูปร่างวัตถุ ก็จะทำให้ทราบถึงลักษณะที่จำลองในภาพจากดาวเทียม

- ลักษณะการเปลี่ยนแปลงของวัตถุตามช่วงเวลา (Temporal Characteristic) ซึ่งทำให้สถานะของวัตถุต่างๆ มีการเปลี่ยนแปลงในลักษณะการเปลี่ยนแปลงตามช่วงฤดูกาล การเปลี่ยนแปลงรายปี เป็นต้น ลักษณะการเปลี่ยนแปลงดังกล่าวทำให้มีความแตกต่างของระดับสีในภาพขาวดำ และภาพสีผสม เราจึงสามารถใช้ข้อมูลดาวเทียมที่ถ่ายซ้ำที่เดิมในช่วงเวลาต่างๆ มาติดตามการเปลี่ยนแปลงได้ เช่น สามารถติดตามการบุกรุกทำลายป่า การเติบโตของพืชตั้งแต่พื้นที่เพาะปลูกจนถึงการเก็บเกี่ยว เป็นต้น

## 2.10 เมฆ

เมฆ คือ ละอองน้ำและเกล็ดน้ำแข็งที่รวมตัวกันเป็นกลุ่มก้อนลอยตัวอยู่ในชั้นบรรยากาศ ที่เราสามารถมองเห็นได้ไอน้ำที่ควบแน่นเป็นละอองน้ำ (โดยปกติแล้วจะมีขนาด 0.01

มม) หรือเป็นเกล็ดน้ำแข็ง ดังรูปที่ 2.29 ซึ่งเมื่อเกาะตัวกันเป็นกลุ่มจะเห็นเป็นก้อนเมฆ ก้อนเมฆนี้จะสะท้อนคลื่นแสงในแต่ละความยาวคลื่นในช่วงที่ตามองเห็นได้ ในระดับที่เท่าๆ กัน จึงทำให้เรามองเห็นก้อนเมฆนั้นเป็นสีขาว แต่ก็สามารถมองเห็นเป็นสีเทาหรือสีดำถ้าหากก้อนเมฆนั้นมีความหนาแน่นสูงมากจนแสงผ่าน ไม่ได้



รูปที่ 2.29 ละอองน้ำและเกล็ดน้ำแข็ง [15]

สิ่งที่ช่วยให้เกิดการกลั่นตัวของไอน้ำเป็นก้อนเมฆ คือ ฝุ่นผงเล็กๆ หรือ เกลือในบรรยากาศที่มีคุณสมบัติดูดน้ำในบรรยากาศได้ดี เราเรียกปฏิกิริยาที่เกิดขึ้นนี้ว่า อนุภาคกลั่นตัว (Condensation nuclei) ซึ่งการกลั่นตัวของไอน้ำในบรรยากาศจะไม่เกิดขึ้นหากบรรยากาศปราศจากฝุ่นผง แม้ว่าไอน้ำจะอิ่มตัวแล้วก็ตาม

### 2.10.1 การแบ่งประเภทและ ชนิดของเมฆ

#### 2.10.1.1 แบ่ง ตามรูปร่าง

เมฆนั้นแบ่งเป็น 2 ประเภทใหญ่ๆ คือ แบบเป็นชั้น (Layered) ในแนวนอน และ แบบลอยตัวสูงขึ้น (Convective) ในแนวตั้ง โดยจะมีชื่อเรียกว่า สเตรตัส (Stratus) ซึ่งหมายถึงลักษณะเป็นชั้น) และ คิวมูลัส (Cumulus) ซึ่งหมายถึงทับถมกันเป็นกอง) ตามลำดับ นอกจากนี้แล้วยังมีคำที่ใช้ในการบอกลักษณะของเมฆอีกด้วย

- สเตรตัส (Stratus) หมายถึง ลักษณะเป็นชั้น
- คิวมูลัส (Cumulus) หมายถึง ลักษณะเป็นกองสูง
- เซอร์รัส (Cirrus) หมายถึง ลักษณะเป็นลอนผม
- นิมบัส (Nimbus) หมายถึง ฝน

#### 2.10.1.2 แบ่งตามระดับความสูง

เมฆยังอาจแบ่งเป็น 4 กลุ่ม ตามระดับความสูงของเมฆ โดยระดับความสูงของเมฆนี้จะวัดจากฐานของก้อนเมฆ ไม่ได้วัดจากยอด โดย Luke Howard เป็นผู้นำเสนอวิธีการแบ่งกลุ่มแบบนี้ แก่ Askesian Society ในปี ค.ศ. 1802

ซึ่งการแบ่งตามระดับความสูงจะใช้ในการตรวจและแบ่งชนิดของเมฆทางอุตุนิยมวิทยาสำหรับเป็นมาตรฐานเดียวกันเพื่อผลทางการวิเคราะห์สภาพลมฟ้าอากาศการพยากรณ์โดยใช้ความสูงของฐานเมฆเป็นหลักในการแบ่งชนิด ซึ่งลักษณะของเมฆแต่ละชนิดนั้นสามารถที่จะบอกให้ทราบถึงแนวโน้มลักษณะของ สภาพอากาศที่จะเกิดขึ้นล่วงหน้าได้ เช่น ถ้าในท้องฟ้ามีเมฆก่อตัว ในทางแนวตั้งแสดงว่าอากาศกำลังลอยตัวขึ้น หมายถึง สภาพอากาศก่อนที่จะเกิดลมพายุ หรือถ้าเมฆในท้องฟ้าแผ่ตามแนวนอนเป็นชั้นๆ หมายถึง สภาพอากาศที่สงบและจะมีกระแสลมทางแนวตั้งเล็กน้อย

หรือถ้าเมฆในท้องฟ้าก่อตัวทางแนวตั้งสูงใหญ่ หมายถึงลักษณะของเมฆ พายุฟ้าคะนอง ที่เรียกว่า เมฆคิวมูโลนิมบัส ฝนจะตกหนักและมีฟ้าแลบ ฟ้าร้อง บางครั้งอาจมีฟ้าผ่าลงมายังพื้นดินด้วย ซึ่งเมฆพายุฟ้าคะนองนี้เป็นอันตรายต่อเครื่องบินขนาดเล็กเป็นอันมาก

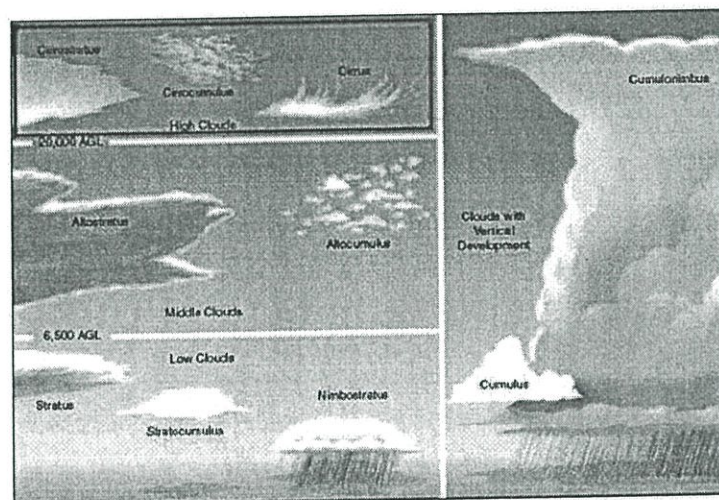
- เมฆระดับสูง (High Clouds)

ก่อตัวที่ความสูงมากกว่า 16,500 ฟุต (5,000 เมตร) ในบริเวณที่อุณหภูมิต่ำในชั้นบรรยากาศโทรโพสเฟียร์ ที่ความสูงระดับนี้น้ำส่วนใหญ่จะแข็งตัว ดังนั้นเมฆจะประกอบด้วยผลึกน้ำแข็ง เมฆในชั้นนี้ส่วนใหญ่มักจะมีลักษณะเป็นก้อนเล็กๆ และ มักจะค่อนข้างโปร่งใส ดังรูปที่ 30

- เมฆเซอร์รัส (Cirrus) มีฐานสูงเฉลี่ย 10,000 เมตร มีลักษณะเป็นฝอยปุยสีขาวเหมือนขนนกบางๆ หรือเป็นทางยาว และอาจมีวงแสง (Halo) ด้วย

- เมฆเซอร์คิวมูลัส (Cirrocumulus) มีฐานสูงเฉลี่ย 7,000 เมตร มีลักษณะเป็นเกล็ดบางๆ สีขาว หรือเป็นละอองคลื่นเล็กๆ อยู่ติดกัน บางตอนอาจแยกจากกันแต่จะอยู่เรียงรายกันอย่างมีระเบียบ โปร่งแสง อาจมองเห็นดวงอาทิตย์หรือดวงจันทร์ได้

- เมฆเซอร์โรสเตรตัส (Cirrostratus) มีฐานสูงเฉลี่ย 8,500 เมตร มีลักษณะเป็นแผ่นเยื่อบางๆ โปร่งแสงเหมือนม่านติดต่อกันเป็นแผ่นในระดับสูง มีสีขาวหรือน้ำเงินจางปกคลุมเต็มท้องฟ้าหรือเพียงบางส่วน เป็นเมฆที่ทำให้เกิดวงแสงสีขาวหรือมีวงแสง (Halo) รอบดวงอาทิตย์หรือดวงจันทร์ได้



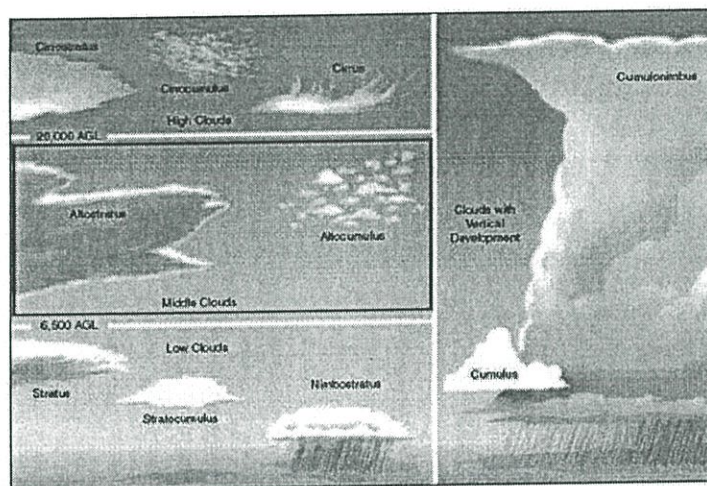
รูปที่ 2.30 เมฆระดับสูง (High Clouds) [16]

- เมฆระดับกลาง (Medium Clouds)

ก่อดาวที่ความสูงระหว่าง 6,500 ฟุต และ 16,500 ฟุต (ระหว่าง 2,000 เมตร และ 5,000 เมตร) เมฆจะประกอบด้วยละอองน้ำ และ ละอองน้ำเย็นยิ่งยวด ดังรูปที่ 2.31

- เมฆอัลโตคิวมูลัส (Alto cumulus) มีลักษณะอยู่เป็นกลุ่มๆ คล้ายฝูงแกะ มีสีขาว บางครั้งสีเทา มีการจัดตัวเป็นแถวๆ หรือเป็นคลื่น เป็นชั้นๆ มีเงาเมฆ มีลักษณะเป็นเกล็ดเป็นก้อนม้วนตัวอาจมี 2 ชั้น หรือมากกว่านั้น อาจมีแสงทรงกลม (Corona)

- เมฆอัลโตสเตรตัส (Altostratus) มีลักษณะเป็นแผ่นหนา บางสม่ำเสมอในชั้นกลางของบรรยากาศมองดูเรียบเป็นปุยหรือฝอยละเอียดแผ่ออกเป็นลูกคลื่น ปกคลุมเต็มท้องฟ้า มีสีเทาหรือน้ำเงินอ่อน และอาจมีบางส่วนของบางจนแสงอาทิตย์จะส่องผ่านลงมายังพื้นดินได้ อาจมีแสงทรงกลม (Corona)



รูปที่ 2.31 เมฆระดับกลาง (Medium Clouds) [16]

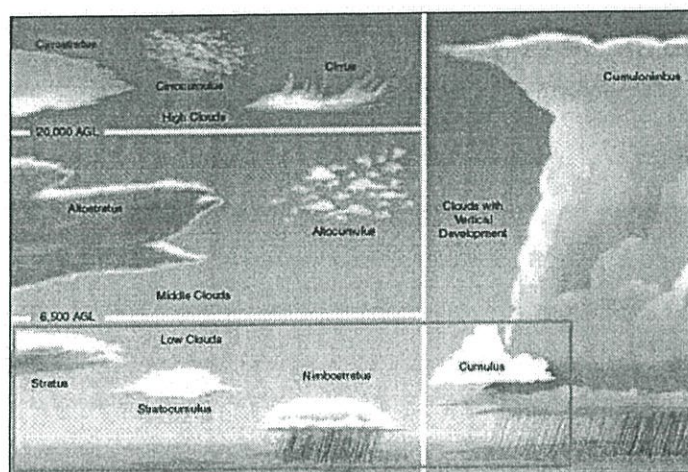
- เมฆระดับต่ำ (Low Clouds)

ก่อตัวที่ความสูงต่ำกว่า 6,500 ฟุต (2,000 เมตร) และ รวมถึงสเตรตัส (Stratus) เมฆสเตรตัสที่ลอยตัวอยู่ระดับพื้นดินเรียก หมอก ดังรูปที่ 2.32

- เมฆสเตรตัส (Stratus) มีลักษณะเป็นแผ่นหนาๆ สม่ำเสมอในชั้นต่ำของบรรยากาศ โลกวิสัยเหมือนหมอก มีสีเทา มองไม่เห็นดวงอาทิตย์หรือดวงจันทร์ ไม่ทำให้เกิดวงแสง (Halo) เว้นแต่เมื่อมีอุณหภูมิต่ำมากก็อาจเกิดได้

- เมฆสเตรโตคิวมูลัส (Stratocumulus) มีสีเทา ลักษณะอ่อนนุ่ม เป็นก้อนกลมเรียงติดๆ กัน ทั้งทางแนวตั้งและทางแนวนอนทำให้มองเห็นเป็นลอนเชื่อมติดต่อกันไป

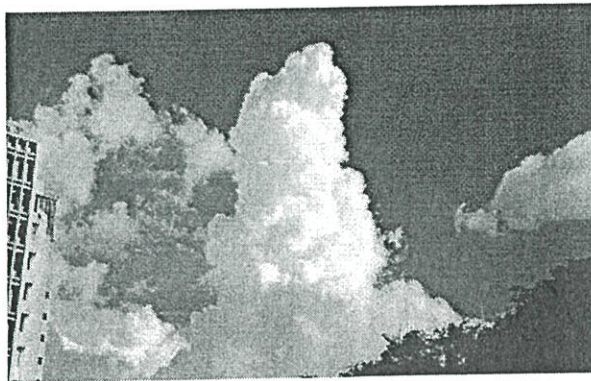
- เมฆนิมโบสเตรตัส (Nimbostratus) มีลักษณะเป็นแผ่นหนาสีเทาดำ เป็นแนวยาวติดต่อกันแผ่กว้างออกไป ไม่เป็นรูปร่าง เป็นเมฆที่ทำให้เกิดฝนตกจึงเรียกกันว่า เมฆฝน เมฆชนิดนี้จะไม่มีฟ้าแลบฟ้าร้องเกิดเฉพาะในเขตอบอุ่นเท่านั้น



รูปที่ 2.32 เมฆระดับต่ำ (Low Clouds) [16]

- เมฆแนวตั้ง (Vertical Clouds)

เป็นเมฆที่มีแนวก่อตัวในแนวตั้ง ซึ่งทำให้เมฆมีความสูงจากฐาน โดยความสูงของฐานเมฆเฉลี่ย 1,600 ฟุต หรือ 500 เมตร ความสูงของยอดเมฆเฉลี่ยถึงระดับสูงของเมฆเซอร์รัส ดังรูปที่ 2.33



รูปที่ 2.33 เมฆแนวตั้ง (Vertical Clouds) [16]

- ชนิดของเมฆแนวตั้ง

- เมฆคิวมูลัส (Cumulus) ลักษณะเป็นเมฆก้อนหนามียอดมนกลมคล้ายกะหล่ำดอก เห็นขอบนอกได้ชัดเจน ส่วนฐานมีสีค่อนข้างดำ ก่อตัวในทางตั้งกระจายกระจายเหมือนสำลี ถ้าเกิดขึ้นเป็นหย่อมๆ หรือลอยอยู่โดดเดี่ยวแสดงถึงสภาวะอากาศดี ถ้ามีขนาดก้อนเมฆใหญ่ก็อาจมีฝนตกภายใต้ก้อนเมฆ ลักษณะเป็นฝนเฉพาะแห่ง

- เมฆคิวมูโลนิมบัส (Cumulonimbus) ลักษณะเป็นเมฆก้อนใหญ่รูปร่างคล้ายภูเขาใหญ่ มียอดเมฆแผ่ออกเป็นรูปร่างคล้ายทั่งที่ใช้ในการตีเหล็ก (Anvil) ฐานเมฆต่ำมีสีดำมืด เป็นเมฆหนา มีฟ้าแลบ ฟ้าร้อง อาจอยู่กระจายหรือรวมกันอยู่ มักมีฝนตกลงมา เรียกเมฆชนิดนี้ว่า “เมฆฟ้าคะนอง”

### 2.10.2 สีของเมฆ

- สีของเมฆนั้นบ่งบอกถึงปรากฏการณ์ที่เกิดขึ้นภายในเมฆ ซึ่งเมฆเกิดจากไอน้ำลอยตัวขึ้นสู่ที่สูง เย็นตัวลง และควบแน่นเป็นละอองน้ำขนาดเล็ก ละอองน้ำเหล่านี้มีความหนาแน่นสูง แสงอาทิตย์ไม่สามารถส่องทะลุผ่านไปได้ไกลภายในกลุ่มละอองน้ำนี้ จึงเกิดการสะท้อนของแสงทำให้เราเห็นเป็นก้อนเมฆสีขาว

ในขณะที่ก้อนเมฆกลั่นตัวหนาแน่นขึ้น และเมื่อละอองน้ำเกิดการรวมตัวขนาดใหญ่ขึ้นจนในที่สุดตกลงมาเป็นฝน ในระหว่างกระบวนการนี้ละอองน้ำในก้อนเมฆซึ่งมีขนาดใหญ่ขึ้นจะมีช่องว่าง ระหว่างหยดน้ำมากขึ้น ทำให้แสงสามารถส่องทะลุผ่านไปได้มากขึ้น ซึ่งถ้าก้อนเมฆนั้น

มีขนาดใหญ่พอ และช่องว่างระหว่างหยดน้ำนั้นมากพอ แสงที่ผ่านเข้าไปก็จะถูกซึมซับไปในก้อนเมฆ และสะท้อนกลับออกมาน้อยมาก ซึ่งการซึมซับและการสะท้อนของแสงนี้ส่งผลให้เราเห็นเมฆตั้งแต่ สีขาว สีเทา ไปจนถึง สีดำ ดังรูปที่ 2.34



รูปที่ 2.34 ลักษณะสีเมฆ [16]

โดยสีของเมฆนั้นสามารถใช้ในการบอกสภาพอากาศได้

- เมฆสีเขียวจางๆ นั้น เกิดจากการกระเจิงของแสงอาทิตย์เมื่อตกกระทบน้ำแข็ง เมฆคิวโมลูนิมบัส ที่มีสีเขียวนั้นบ่งบอกถึงการก่อตัวของ พายุฝน พายุลูกเห็บ ลมที่รุนแรง หรือ พายุทอร์นาโด

- เมฆสีเหลือง ไม่ค่อยได้พบเห็นบ่อยครั้ง แต่อาจเกิดขึ้นได้ในช่วงปลายฤดูใบไม้ผลิไปจนถึงช่วงต้นของฤดูใบไม้ร่วง ซึ่งเป็นช่วงที่เกิดฟ้าผ่าได้ง่าย โดยสีเหลืองนั้นเกิดจากฝุ่นควันในอากาศ

- เมฆสีแดง สีส้ม หรือ สีชมพู นั้นโดยปกติเกิดในช่วง พระอาทิตย์ขึ้น และ พระอาทิตย์ตก โดยเกิดจากการกระเจิงของแสงในชั้นบรรยากาศ ไม่ได้เกิดจากเมฆโดยตรง เมฆเพียงเป็นตัวสะท้อนแสงนี้เท่านั้น แต่ในกรณีที่มีพายุฝนขนาดใหญ่ในช่วงเดียวกันจะทำให้เห็นเมฆเป็นสีแดงเข้ม เหมือนสีเลือด

## 2.11 อุดมภูมิความสว่าง (Tb)

ในการนำภาพถ่ายดาวเทียมมาวิเคราะห์และประมวลผลโดยใช้โปรแกรม MATLAB ในการคำนวณหาค่าอุดมภูมิความสว่าง (Tb) โดยมีขั้นตอนในการหา 2 ขั้นตอน

### 2.11.1 การหาค่า E

นำค่า Digital number ของภาพถ่ายดาวเทียม APT. ในการหาค่า E โดยใช้สมการที่ 2.1 โดยแปลงข้อมูลภาพ 8 บิต (0-255) แปลงให้เป็น 10 บิต (0-1023)

$$E = C \cdot S + I \quad (2.1)$$

Where E = Radiance in mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>

C = ค่า Input DN (0-1023)

S = ค่า Slope (-0.160156 mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>)

I = ค่า Intercept (159.088867 mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>)

(National Aeronautics and Space Administration, 1998)

### 2.11.2 การหาค่าอุณหภูมิความสว่าง (Tb) โดยใช้ค่า E ในสมการที่ 2.1

$$T_b = \frac{C_2 V}{\ln\left(1 + \frac{C_1 V^3}{E}\right)} \quad (2.2)$$

Tb = Brightness temperature (K)

C1 = 1.1910659x10<sup>-5</sup> mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>

C2 = 1.438833 cm-K

V = Central wave number for CH4 AVHRR in cm<sup>-1</sup>

Central wave number of NOAA15 = 925.4075 cm<sup>-1</sup>

Central wave number of NOAA18 = 926.2947 cm<sup>-1</sup>

Central wave number of NOAA19 = 928.1460 cm<sup>-1</sup>

## 2.12 ภูมิศาสตร์ และ ภูมิภาคต่างๆ ของประเทศไทย

### 2.12.1 ภาคเหนือ

#### 2.12.1.1 ขนาดและตำแหน่งที่ตั้ง

ภาคเหนือมีพื้นที่ประมาณ 93,691 ตารางกิโลเมตร คิดเป็นร้อยละ 18.26 ของพื้นที่ประเทศ ทิศเหนืออยู่ทีละติจูด 20 องศา 27 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศพม่า และลาว ทิศใต้อยู่ทีละติจูด 17 องศา 10 ลิปดาเหนือ ติดกับภาคกลางที่จังหวัดสุโขทัย พิษณุโลก และตาก ทิศตะวันออกอยู่ทีละติจูด 101 องศา 10 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศลาว ทิศตะวันตกอยู่ทีละองจูด 97 องศา 22 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศพม่า

#### 2.12.1.2 ประชากร

ภาคเหนือมีจำนวนประชากร 6 ล้านกว่าคน แบ่งออกเป็นกลุ่มใหญ่ๆ ได้คือ กลุ่มที่หนึ่งอาศัยอยู่ในพื้นที่ราบคือ ไทยยอง (โยนก) ไทยเขิน ไทยลื้อ ไทยใหญ่ กลุ่มที่สองคือ ชาวเขาที่อาศัยอยู่บนที่สูง ได้แก่ กระเหรี่ยง ม้ง เย้า ลีซอ มูเซอ และอีก้อ

#### 2.12.1.3 ภูมิประเทศ

ภาคเหนือมีลักษณะธรรมชาติและสิ่งแวดล้อม คือ พื้นที่ส่วนใหญ่เป็นแผ่นดิน เทือกเขา และแอ่งหุบเขา เทือกเขา มีป่าไม้ ปกคลุม เป็นแหล่งต้นน้ำลำธาร

#### 2.12.1.4 ภูมิอากาศ

ภาคเหนือมีสภาพอากาศค่อนข้างเย็นในฤดูหนาว เนื่องจากภูมิประเทศมีภูเขาสูงและห่างไกลจากทะเล ฤดูร้อนอากาศร้อนอบอ้าว ฤดูฝนมีฝนตกทั่วไปและบางแห่งมีฝนตกชุก เพราะได้รับอิทธิพลจากลมมรสุมตะวันตกเฉียงใต้ที่พัดมาจากมหาสมุทรอินเดีย

#### 2.12.1.5 ลักษณะเศรษฐกิจ

ประชากรส่วนใหญ่ประกอบอาชีพเกษตรกรรม เช่น ทำนา ทำสวน ทำไร่ นอกจากนี้ยังมีอุตสาหกรรมอื่นๆ อีก เช่น อุตสาหกรรมแปรรูปผลผลิตทางเกษตร

### 2.12.2 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ

#### 2.12.2.1 ขนาดและตำแหน่งที่ตั้ง

ภาคตะวันออกเฉียงเหนือมีพื้นที่ประมาณ 169,854 ตารางกิโลเมตร ทิศเหนืออยู่ทีละติจูด 18 องศา 27 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศลาว ทิศใต้อยู่ทีละติจูด 14 องศา 7 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศกัมพูชา ทิศตะวันออกอยู่ทีละองจูด 105 องศา 37 ลิปดาตะวันออก ติดต่อกับประเทศลาว ทิศตะวันตกอยู่ทีละองจูดที่ 100 องศา 50 ลิปดาตะวันออก ติดกับภาคกลางของไทย

#### 2.12.2.2 ประชากร

ภาคตะวันออกเฉียงเหนือมีจำนวนประชากร 21 ล้านคน ประกอบไปด้วยคนมากมายหลากหลายกลุ่ม

#### 2.12.2.3 ภูมิประเทศ

ภาคตะวันออกเฉียงเหนือมีลักษณะภูมิประเทศเป็นที่ราบ โคนโนน เนิน ซึ่งมีความลาดชันน้อย ลักษณะดังกล่าวครอบคลุมพื้นที่ตอนกลาง ทางเหนือ และทางตะวันออกเฉียงของภูมิภาค ลักษณะภูมิประเทศทั่วไปเป็นที่ราบสูง

#### 2.12.2.4 ภูมิอากาศ

ภาคตะวันออกเฉียงเหนือมีสภาพอากาศแบบร้อนชื้นสลับแห้งแล้ง ฤดูฝนมีฝนตกชุกพื้นที่ส่วนใหญ่เป็นดินทราย

#### 2.12.2.5 ลักษณะเศรษฐกิจ

ประชากรส่วนใหญ่ประกอบอาชีพเกษตรกรรม เช่น เพาะปลูก ทำนา เลี้ยงสัตว์ ทำไร่ นอกจากนี้ยังมีอุตสาหกรรมอื่นๆ อีก เช่น อุตสาหกรรมเกี่ยวกับหินและทราย

### 2.12.3 ภาคกลาง

#### 2.12.3.1 ขนาดและตำแหน่งที่ตั้ง

ภาคกลางมีพื้นที่ประมาณ 91,759 ตารางกิโลเมตร ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 17 องศา 45 ลิปดาเหนือ ดินแดนเหนือสุด คือ อำเภอศรีสัชนาลัย จังหวัดสุโขทัย ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 13 องศา 15 ลิปดาเหนือ ดินแดนใต้สุด คือ อำเภออัมพวา จังหวัดสมุทรสงคราม ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 101 องศา 35 ลิปดาตะวันออก ดินแดนตะวันออกสุด คือ อำเภอวิเชียรบุรี จังหวัดเพชรบูรณ์ ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 98 องศา 55 ลิปดาตะวันออก ดินแดนตะวันตกสุด คือ จังหวัดกำแพงเพชร

#### 2.12.3.2 ประชากร

ภาคกลางมีจำนวนประชากรหนาแน่นต่อพื้นที่มากที่สุด โดยประชากรจะอยู่มากบริเวณที่ราบลุ่ม เป็นศูนย์กลางทางเศรษฐกิจและเป็นหัวใจสำคัญ

### 2.12.3.3 ภูมิประเทศ

ภาคกลางมีภูมิประเทศเป็นที่ราบลุ่มที่ครอบคลุมพื้นที่กว้างขวางมากที่สุดในประเทศ

### 2.12.3.4 ภูมิอากาศ

ภาคกลางมีสภาพอากาศแบบทุ่งหญ้าเขตร้อน เนื่องจากมีลักษณะภูมิประเทศที่ราบลุ่มแม่น้ำ มีเทือกเขาล้อมรอบสามด้าน

### 2.12.3.5 ลักษณะเศรษฐกิจ

ประชากรส่วนใหญ่ประกอบอาชีพเกษตรกรรม เช่น ทำนา ปลูกข้าว ทำสวน ทำไร่ นอกจากนี้ยังมีเขตอุตสาหกรรมอื่นๆ

## 2.12.4 ภาคตะวันออก

### 2.12.4.1 ขนาดและตำแหน่งที่ตั้ง

ภาคตะวันออกมีพื้นที่ประมาณ 34,380 ตารางกิโลเมตร ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 14 องศา 30 ลิปดาเหนือ ติดกับภาคตะวันออกเฉียงเหนือ ดินแดนเหนือสุดคืออำเภอประจันตคาม จังหวัดปราจีนบุรี ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 11 องศา 32 ลิปดาเหนือ ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 102 องศา 52 ลิปดาตะวันออก ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 100 องศา 48 ลิปดาตะวันออก ติดกับภาคกลางและอ่าวไทย

### 2.12.4.2 ประชากร

ภาคตะวันออกมีจำนวนประชากร 3 ล้านกว่าคน ความหนาแน่นประกอบไปด้วยคนหลากหลาย คือ ชาวจีน ชาวลัวะ ชาวเขมร กระจัดกระจาย

### 2.12.4.3 ภูมิประเทศ

ภาคตะวันออกมีภูมิประเทศทุกรูปแบบเป็นภาคที่มีภูมิประเทศที่หลากหลาย มีทั้งที่ราบชายฝั่ง มีที่ลุ่ม มีภูเขาสูง

### 2.12.4.4 ภูมิอากาศ

ภาคตะวันออก มีปัจจัยที่ครอบคลุมภูมิอากาศ ได้แก่ ความใกล้ไกลทะเล เป็นเขตรับฝน

#### 2.12.4.5 ลักษณะเศรษฐกิจ

ประชากรส่วนใหญ่ประกอบอาชีพเกษตรกรรม เช่น เลี้ยงสัตว์ ปลูกข้าวและพืชสวน นอกจากนี้ยังมีอุตสาหกรรมอื่นๆ อีก เช่น อุตสาหกรรมด้านการบริการ

### 2.12.5 ภาคตะวันตก

#### 2.12.5.1 ขนาดและตำแหน่งที่ตั้ง

ภาคตะวันตกมีพื้นที่ประมาณ 56,956 ตารางกิโลเมตร ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 13 องศา 45 ลิปดาเหนือ ติดกับภาคเหนือ ดินแดนเหนือสุด คือ อำเภอท่าสองยาง จังหวัดตาก ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 10 องศา 59 ลิปดาเหนือ ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 100 องศา 06 ลิปดาตะวันออก ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 97 องศา 04 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศพม่า

#### 2.12.5.2 ประชากร

ภาคตะวันตกมีจำนวนประชากร 3 ล้านคน ความหนาแน่นเท่ากับ 57 คนต่อตารางกิโลเมตร มีประชากรน้อยที่สุด เพราะมีเทือกเขาสูงและทิวกันดาร

#### 2.12.5.3 ภูมิประเทศ

มีภูมิประเทศคล้ายภาคเหนือ คือ มีเทือกเขาสลับกับแอ่งหุบเขา เป็นลักษณะเด่นวางตัวเป็นแนวเหนือ-ใต้

#### 2.12.5.4 ภูมิอากาศ

ภาคตะวันตกมีสภาพอากาศแบบทุ่งหญ้าเขตร้อน โดยมีลักษณะอากาศคล้ายคลึงกับภาคเหนือ เป็นเขตเงาฝน เพราะมีเทือกเขาสูงทำให้ฝนตกน้อย และแห้งแล้งที่สุด

#### 2.12.5.5 ลักษณะเศรษฐกิจ

ประชากรส่วนใหญ่ประกอบอาชีพเกษตรกรรม ในด้านพืชไร่ เช่น อ้อย สับปะรด เลี้ยงสัตว์ นอกจากนี้ยังมีอุตสาหกรรมอื่นๆ อีก เช่น อุตสาหกรรมด้านเครื่องบิน ดินเผา

### 2.12.6 ภาคใต้

#### 2.12.6.1 ขนาดและตำแหน่งที่ตั้ง

ภาคใต้มีพื้นที่ประมาณ 70,715 ตารางกิโลเมตร ทิศเหนืออยู่ที่ ละติจูด 11 องศา ติดกับจังหวัดประจวบคีรีขันธ์ ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 5 องศา 45 ลิปดาเหนือ ติดกับ ประเทศมาเลเซีย ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 102 องศาตะวันออกติดกับอ่าวไทย ทิศตะวันตกอยู่ที่ ลองจิจูด 98 องศา 17 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศพม่าและทะเลอันดามัน

#### 2.12.6.2 ประชากร

ภาคตะวันตกมีจำนวนประชากร 8 ล้านคน หรือร้อยละ 13 ของ ประเทศ ประกอบด้วยกลุ่มชนหลายกลุ่ม คือ ชาวไทยพุทธ ชาวไทยมุสลิม ชาวเล ชาวซาไก

#### 2.12.6.3 ภูมิประเทศ

ภาคใต้มีภูมิประเทศที่มีลักษณะเฉพาะ คือชายฝั่งประกบเทือกเขา สูงที่อยู่ตรงกลาง เป็นที่ราบแคบๆ แถบชายฝั่งทะเล มีส่วนที่สูงที่ตอนจะมีกระจัดกระจาย

#### 2.12.6.4 ภูมิอากาศ

ภาคตะวันตกมีสภาพอากาศแบบป่าดงดิบ มีปริมาณฝนตลอดปี และฝนตกชุก เพราะได้รับอิทธิพลจากลมมรสุมตะวันออกเฉียงเหนือ มีอากาศชุ่มชื้นตลอดปี

#### 2.12.6.5 ลักษณะเศรษฐกิจ

ประชากรส่วนใหญ่ประกอบอาชีพเกษตรกรรม ทั้งการเพาะปลูก และเลี้ยงสัตว์ มีดินฟ้าอากาศแปรปรวน นอกจากนี้ยังมีอุตสาหกรรมอื่นๆ อีก เช่น อุตสาหกรรมด้าน หินและทราย

## 2.13 ฟัซซีลอจิก (Fuzzy Logic)

### 2.13.1 ระบบฟัซซี

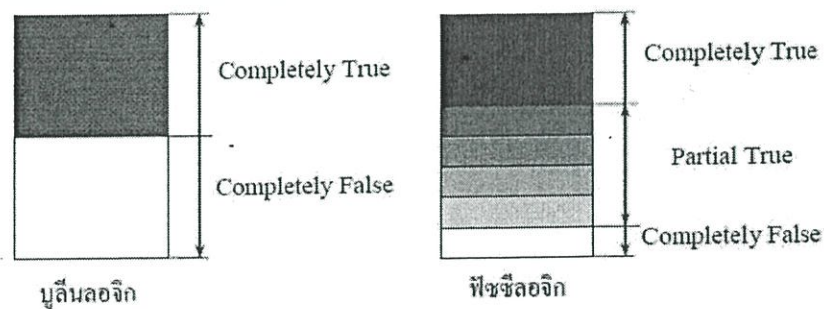
เป็นระบบด้านคอมพิวเตอร์ที่ทำงานโดยอาศัยฟัซซีลอจิกที่คิดค้นโดย L. A. Zadeh ในปี ค.ศ. 1965 ซึ่งเป็นผลงานวิทยานิพนธ์ระดับปริญญาเอก ฟัซซีลอจิกเป็นตรรกะที่อยู่บน พื้นฐานความเป็นจริงที่ว่า ทุกสิ่งบนโลกแห่งความเป็นจริงไม่ใช่มีเฉพาะสิ่งมีความแน่นอนเท่านั้น แต่ มีหลายสิ่งหลายเหตุการณ์ที่เกิดขึ้นอย่างไม่เที่ยงและไม่แน่นอน (Uncertain) อาจเป็นสิ่งที่คลุมเครือ (Fuzzy) ไม่ใช่ชัดเจน (Exact) ยกตัวอย่างเช่น เซตของอายุคน อาจแบ่งเป็น วัยทารก วัยเด็ก วัยรุ่น วัยกลางคน และวัยชรา จะเห็นได้ว่าในแต่ละช่วงอายุคนไม่สามารถระบุได้แน่ชัดว่าวัยทารกกับวัย เด็กแยกจากกันแน่ชัดช่วงใด วัยทารกอาจถูกตีความว่าเป็นอายุระหว่าง 0 ถึง 1 ปี บางคนอาจ

ตีความว่าวัยทารกอยู่ในช่วงอายุ 0 ถึง 2 ปี ในทานองเดียวกัน วัยเด็กและวัยรุ่น ก็ไม่สามารถระบุได้ชัดเจนว่าช่วงต่อของอายุควรอยู่ในช่วงใด อาจตีความว่าวัยเด็กมีอายุอยู่ในช่วง 1 ถึง 12 ปี หรืออาจเป็น 2 ถึง 10 ปี เป็นต้น สิ่งเหล่านี้เป็นตัวอย่างของความไม่แน่นอน ซึ่งเป็นลักษณะทางธรรมชาติที่เกิดขึ้นทั่วไป เซตของเหตุการณ์ที่ไม่แน่นอนเช่นนี้เรียกว่า ฟัซซีเซต (Fuzzy set)

จากแนวความคิดของ Zadeh เกี่ยวกับความไม่แน่นอนได้มีการขยายแนวคิดเพื่อนำไปประยุกต์ใช้ในด้านต่างๆ มากมายจนนับไม่ถ้วน ได้มีนักวิจัยได้คิดค้นทฤษฎีเสริมกับแนวคิดเดิมจนทำให้ฟัซซีเซตโดดเด่นในวงการคอมพิวเตอร์ ถึงแม้ว่าฟัซซีเซตจะนำเสนอจากคนอเมริกันแต่ประเทศอเมริกาก็ไม่ได้นำไปประยุกต์ใช้อย่างจริงจังในช่วงต้นๆ แต่ประเทศญี่ปุ่นเล็งเห็นคุณค่าของศาสตร์ด้านนี้ได้เป็นผู้บุกเบิกฟัซซีเซตทางการค้า โดยได้นำไปประยุกต์ใช้ในเครื่องใช้ไฟฟ้ามากมาย เช่น เครื่องปรับอากาศ เครื่องซักผ้า หม้อหุงข้าว และอื่นๆ ในยุคปัจจุบันประเทศสหรัฐอเมริกาได้ให้ความสำคัญกับศาสตร์นี้มากขึ้น โดยได้มีการทุ่มงบประมาณให้การวิจัยมากขึ้น และฟัซซีลอจิกถูกนำไปประยุกต์ใช้งานต่างๆ มากมาย ตัวอย่างเช่น ในโครงการอวกาศ NASA และโครงการด้านการทหาร

### 2.13.2 แนวคิดพื้นฐานเกี่ยวกับฟัซซีลอจิก

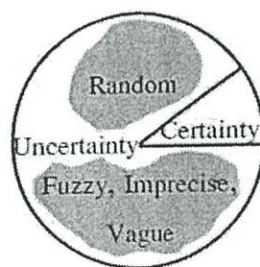
ตรรกะแบบฟัซซี (Fuzzy logic) เป็นเครื่องมือที่ช่วยในการตัดสินใจภายในได้ความไม่แน่นอนของข้อมูลโดยยอมให้มีความยืดหยุ่นได้ ใช้หลักเหตุผลที่คล้ายการเปลี่ยนแบบวิธีความคิดที่ซับซ้อนของมนุษย์ ฟัซซีลอจิกมีลักษณะที่พิเศษกว่าตรรกะแบบจริงเท็จ (Boolean logic) เป็นแนวคิดที่มีการต่อขยายในส่วนของความจริง (Partial true) โดยค่าความจริงจะอยู่ในช่วงระหว่างจริง (Completely true) กับเท็จ (Completely false) ส่วนตรรกศาสตร์เดิมจะมีค่าเป็นจริงกับเท็จเท่านั้น แสดงดังรูปที่ 2.35



รูปที่ 2.35 ตรรกะแบบจริงเท็จ (บูลีนลอจิก) กับตรรกะแบบฟัซซี (ฟัซซีลอจิก) [17]

ความเป็นฟัซซี (Fuzziness) มีชื่อเรียกว่า มัลติวาลานซ์ (Multivalance) ซึ่งมีค่าที่ความเป็นสมาชิกมากกว่า 2 ค่า และแตกต่างกับไบวาลานซ์ (Bivalance) ที่มีค่าความเป็นสมาชิกเพียง 2 ค่า ฟัซซีเซต (Fuzzy set) เป็นเครื่องมือทางคณิตศาสตร์ที่สื่อถึง “ความไม่แน่นอน (Uncertainty)” ซึ่งหากกำหนดว่า คนที่อ้วนคือคนที่มีน้ำหนักมากกว่า 75 กิโลกรัม คอมพิวเตอร์จะให้ผลว่าคนที่น้ำหนัก 74.50 กิโลกรัม ไม่จัดเป็นคนที่อ้วนจะสร้างและกำหนดรูปแบบ (Modeling) ของลักษณะความไม่แน่นอนที่เป็นความคลุมเครือ ความไม่ตายตัว รวมถึงความขาดข้อมูลบางส่วน โดยทฤษฎีของฟัซซีเซตจะใช้ลักษณะความหมายตัวแปร (Linguistic) มากกว่าปริมาณ (Quantitative) ของตัวแปร เช่น การหาความหมายของ “คนที่อ้วน” เราไม่สามารถนิยามค่าความอ้วนที่ตรงกันและระบุเป็นหนึ่งเดียว (Identical) สำหรับคนที่อ้วน นาย ก. จะให้ความหมายของ “คนอ้วน” หมายถึงคนที่มีน้ำหนักมากกว่า 70 กิโลกรัม นาย ข. ให้ความหมายว่าเป็นคนที่มีน้ำหนักมากกว่า 75 กิโลกรัม ซึ่งทั้งสองคนต่างแสดงความหมายของคำว่าคนที่อ้วนโดยเปรียบเทียบและในมุมมองของตัวเองตามน้ำหนักของตน ในการทำงานในมุมมองแบบฐานสอง (Binary sense) จะได้ผลเป็น ใช่ หรือ แต่จะเห็นว่าบุคคลนี้เป็นคนอ้วนน้ำหนักเกือบจะ 75 กิโลกรัม และถึงแม้ว่าบุคคลนี้จะมีน้ำหนัก 75 กิโลกรัม แต่หากพิจารณาจากกลุ่มคนที่มีน้ำหนักเฉลี่ย 90 กิโลกรัม บุคคลนี้ก็ไม่ได้จัดอยู่ในกลุ่มคนที่อ้วน แสดงให้เห็นว่าความอ้วนไม่ได้มีลักษณะความไม่แน่นอนแบบสุ่ม จากการศึกษาปัญหาต่างๆ ไปจะแสดงถึงรูปแบบลักษณะการกระจายของปัญหา

รูปที่ 2.36 เป็นการแสดงให้เห็นว่าแนวทางในการตัดสินใจของปัญหาทั้งหมดมีเพียงส่วนน้อยที่เป็นสิ่งที่แน่นอน (Certainty) ที่เหลือคือสิ่งที่ไม่แน่นอนซึ่งประกอบด้วยความไม่แน่นอนที่มีลักษณะแบบสุ่ม และความไม่แน่นอนที่มีลักษณะเป็นฟัซซี หรือคลุมเครือ ซึ่งมีมากกว่าร้อยละ 40 เพราะปัญหาส่วนมากเกี่ยวข้องกับการตัดสินใจของมนุษย์ซึ่งจะตัดสินใจตามพื้นฐานความคิดของตนเป็นหลัก



รูปที่ 2.36 ความไม่แน่นอน (Uncertainty) [17]

ฟัซซีจะสร้างวิธีทางคณิตศาสตร์ที่แสดงถึงความคลุมเครือ ความไม่แน่นอนของระบบ ที่เกี่ยวข้องกับความคิดความรู้สึกของมนุษย์ เมื่อพิจารณาส่วนประกอบต่างๆ ในความไม่แน่นอนเพื่อกำหนดเงื่อนไขในการตัดสินใจ (Decision making) โดยอาศัยเซตของความไม่แน่นอนสมาชิก (Set membership)

### 2.13.3 การประยุกต์ใช้งาน Fuzzy Logic

ประกอบด้วย 4 ขั้นตอนหลักดังนี้

- 1) Fuzzification คือ ส่วนที่แปลงข้อมูลจาก Crisp input เพื่อกำหนดขนาดของฟัซซีเซต (Fuzzy set) หรือที่เรียกว่าเป็นตัวแปรภาษา (Linguistic)
- 2) Rule evaluation คือ ส่วนของการกำหนดวิธีการควบคุม ซึ่งได้จากผู้เชี่ยวชาญในรูปแบบของชุดข้อมูลที่เป็นกฎของภาษา (Linguistic rule)
- 3) Aggregation of the rule outputs คือ กระบวนการในการตรวจสอบข้อเท็จจริงและกฎ เพื่อใช้ในการตีความหาเหตุผล เป็นเหมือนกลไกสำหรับควบคุมการใช้ความรู้ในการแก้ไขปัญหา
- 4) Defuzzification คือ ส่วนที่แปลงข้อมูลจากฟัซซีเซต (Fuzzy set) ที่เป็นตัวแปรทางภาษาให้เป็น Crisp input

การอนุมานด้วยระบบฟัซซี (Fuzzy inference) ที่นิยมใช้ คือ

- Mamdani-style เป็นระบบฟัซซีที่มีความนิยมมากในทางปฏิบัติ เป็นระบบตัวแปรภาษาที่อยู่ในรูปแบบฐานกฎถ้า-ดังนั้น (IF-THEN rule-based form) หรือรูปแบบนิรนัย (Deductive form) สำหรับงานวิจัยนี้ได้เลือกใช้การอนุมานด้วยระบบฟัซซีแบบ Mamdani-style เท่านั้น
- Sugeno-style (Most computational efficiency) เป็นระบบการอนุมานแบบรวมค่าน้ำหนัก (Weighted sum). จากหลายๆ กฎ เพื่อรวมเป็นข้อสรุปสุดท้าย

ตัวอย่าง 2-inputs, 1 output problem with 3 rules

Rule 1:

if *project\_funding* is *adequate*  
or *project\_staffing* is *small*  
then *risk* is *low*

Rule 2:

if *project\_funding* is *marginal*  
and *project\_staffing* is *large*  
then *risk* is *normal*

Rule 3:

if *project\_funding* is *inadequate*  
then *risk* is *high*

โดยทั่วไป rules ต่างๆ จะถูกสร้างขึ้นจากองค์ความรู้ของผู้เชี่ยวชาญ (Expert)

กำหนดให้

$x \rightarrow$  project funding

$y \rightarrow$  project staffing

$z \rightarrow$  risk

โดยทั้ง 3 ตัวแปรเป็นตัวแปรที่เรียกกันว่าตัวแปรทางภาษา (linguistic variables)

=> สำหรับ universe of discourse  $X$  (project funding)

$A_1 =$  inadequate

$A_2 =$  marginal

$A_3 =$  adequate

ซึ่งทั้ง 3 ตัวเป็น linguistic values สำหรับ project funding linguistic variable 'x'

=> สำหรับ universe of discourse  $Y$  (project staffing)

$B_1 = \text{small}$

$B_2 = \text{large}$

ซึ่งทั้ง 2 ตัวเป็น linguistic values สำหรับ project staffing linguistic variable 'y'

=> สำหรับ universe of discourse  $Z$  (risk)

$C_1 = \text{low}$

$C_2 = \text{normal}$

$C_3 = \text{high}$

ซึ่งทั้ง 3 ตัว เป็น linguistic values สำหรับ risk linguistic variable 'z' เพราะฉะนั้นจากทั้ง 3 rules ข้างต้นที่กำหนดในตัวอย่าง สามารถทำการเขียนใหม่โดยใช้ linguistic ได้เป็น

Rule 1:

if  $x$  is  $A_3$

or  $y$  is  $B_1$

then  $z$  is  $C_1$

Rule 2:

if  $x$  is  $A_2$

and  $y$  is  $B_2$

then  $z$  is  $C_2$

Rule 3:

if  $x$  is  $A_1$

then  $z$  is  $C_3$

### 2.13.4 การทำงานของฟัซซีลอจิก (fuzzy logic)

สามารถอธิบายเป็นขั้นตอนได้ดังนี้

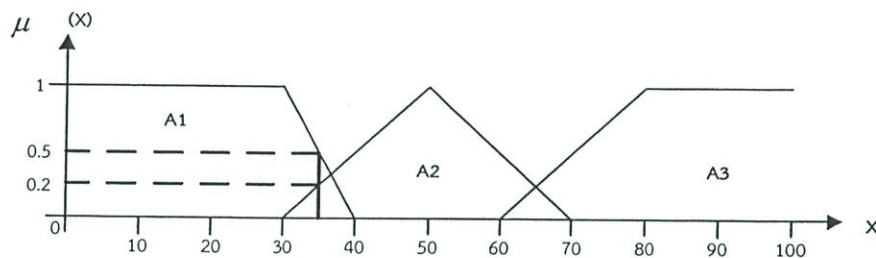
#### 2.13.4.1 Fuzzification

โดย ranges of the universe of discourse กำหนดโดย expert judgments ซึ่งในที่นี้สมมติให้เป็น 0 – 100% ทั้งสำหรับ  $X$  (project funding) และ  $Y$  (project staffing)

ในที่นี้กำหนดให้

Crisp input  $x$  (Project funding) มีค่าเป็น 35% และ crisp input  $y$  (Project staffing) มีค่าเป็น 60% (ทั้งสองค่า rated by expert)

Crisp inputs  $\{x, y\}$  จะผ่านค่าไปยังค่าฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของแต่ละตัว โดยจะให้ผลลัพธ์ออกมาเป็นค่าระดับความเป็นสมาชิก (Membership) ซึ่งเป็นฟัซซีเซต (Fuzzy sets) กระบวนการทำงานดังกล่าวเรียกว่า “Fuzzification”

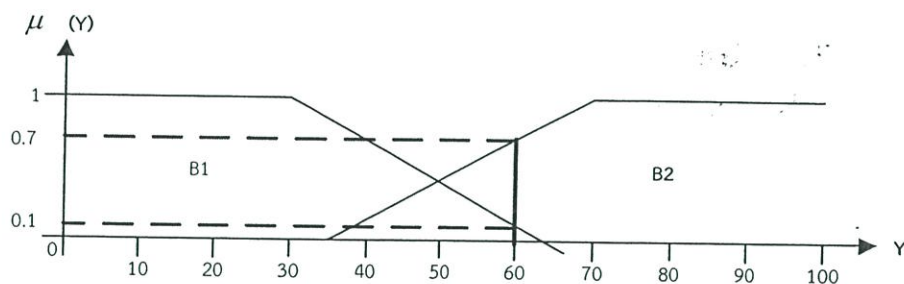


รูปที่ 2.37 Membership function ของ input  $x$  (project funding)

$$\therefore \mu(x = A_1) = 0.5$$

$$\mu(x = A_2) = 0.2$$

ซึ่งเราเรียกว่าค่าระดับความเป็นสมาชิก (Membership)



รูปที่ 2.38 Membership function ของ input  $y$  (project staffing)

$$\therefore \mu(y = B_1) = 0.1$$

$$\mu(y = B_2) = 0.7$$

#### 2.4.4.2 Rule Evaluation

ในขั้นตอนนี้จะต้องใช้ Fuzzy Operation ซึ่งสามารถสรุป  
ลักษณะการทำ Fuzzy Operations หลักๆ ได้ดังนี้

Intersection: (AND, min)

$$\begin{aligned} \mu_{A \cap B}(x) &= \min[\mu_A(x), \mu_B(x)] \\ &= \mu_A(x) \cap \mu_B(x) \quad ; x \in X \end{aligned}$$

Union: (OR, max)

$$\begin{aligned} \mu_{A \cup B}(x) &= \max[\mu_A(x), \mu_B(x)] \\ &= \mu_A(x) \cup \mu_B(x) \quad ; x \in X \end{aligned}$$

Complement:

$$\mu_{\neg A}(x) = 1 - \mu_A(x)$$

หลังจากทราบลักษณะการใช้งาน Fuzzy operations ต่างๆ แล้ว  
ขั้นตอนต่อไปในการดำเนินการคือการทำตรวจสอบกฎของฟัซซี (Fuzzy rules) ที่ได้กำหนดไว้ได้  
ดังนี้

Rule 1:

if  $x$  is  $A_3 \Rightarrow$  if 0  
(เนื่องจาก  $x$  ไม่มีความเป็นสมาชิกใน  $A_3$ )  
or  $y$  is  $B_1 \Rightarrow$  or 0.1  
then  $z$  is  $C_1 \Rightarrow$  then  $\max[0, 0.1] = 0.1$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0.1$$

Rule 2:

if  $x$  is  $A_2 \Rightarrow$  if 0.2  
and  $y$  is  $B_2 \Rightarrow$  and 0.7  
then  $z$  is  $C_2 \Rightarrow$  then  $\min[0.2, 0.7] = 0.2$

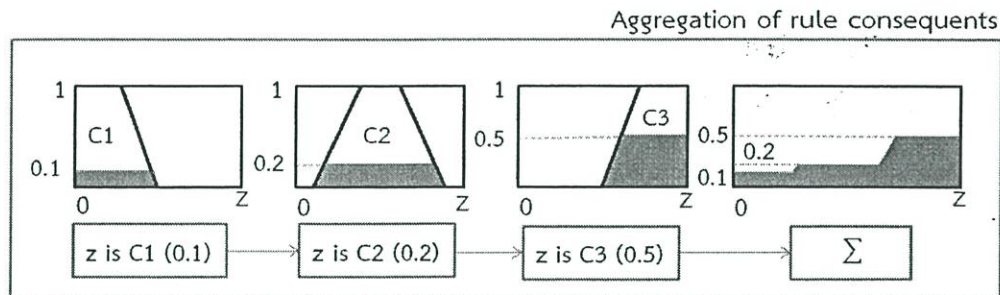
$$\therefore \mu_{C_2}(z) = 0.2$$

Rule 3:

if  $x$  is  $A_1 \Rightarrow$  if 0.5  
then  $z$  is  $C_3 \Rightarrow$  then 0.5  
(เนื่องจากไม่มี fuzzy operations ใดๆ)

#### 2.13.4.3 Aggregation of rule consequents

กระบวนการ การได้มาของเอาท์พุทรวมกันระหว่างแต่ละฟัซซีเซต



รูปที่ 2.39 การทำ Aggregation of rule consequents [17]

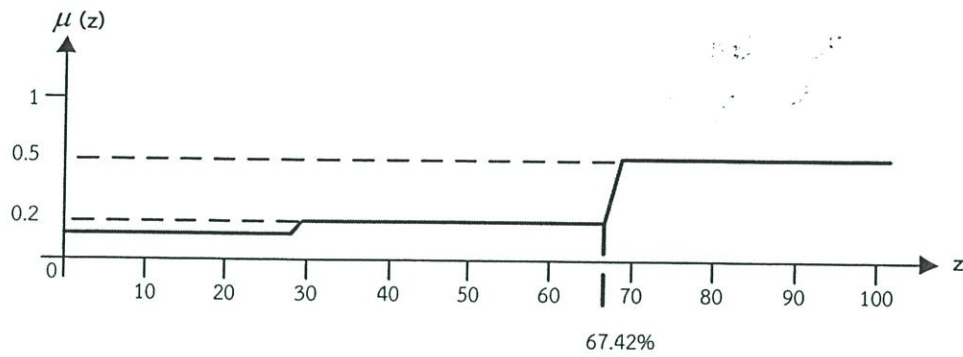
#### 2.13.4.4 Defuzzification

สุดท้ายจะได้เอาท์พุทของระบบฟัซซี่ที่ได้จากการแปลงตัวแปรทางภาษา (Linguistic) เป็น Crisp output

Centroid Technique: (เป็นที่นิยม) ใช้สำหรับหาจุดศูนย์ถ่วง (Center of Gravity: COG)

$$COG = \frac{\int_a^b \mu_A(x) x \, dx}{\int_a^b \mu_A(x) \, dx} = \frac{\sum_{x=a}^b \mu_A(x) x}{\sum_{x=a}^b \mu_A(x)} \quad (2.3)$$

เพราะฉะนั้น จากตัวอย่างที่นำเสนอจะได้



รูปที่ 2.40 การคำนวณหา COG

$$\therefore COG = \frac{\sum_{z=0}^{100} \mu_C(z)z}{\sum_{z=0}^{100} \mu_C(z)} \quad (2.4)$$

$$= \frac{(0 \times 0.1) + (10 \times 0.1) + (20 \times 0.1) + (30 \times 0.2) + (40 \times 0.2) + (50 \times 0.2) + (60 \times 0.2) + (70 \times 0.5) + (80 \times 0.5) + (90 \times 0.5) + (100 \times 0.5)}{(0.1 + 0.1 + 0.1 + 0.2 + 0.2 + 0.2 + 0.2 + 0.5 + 0.5 + 0.5 + 0.5)}$$

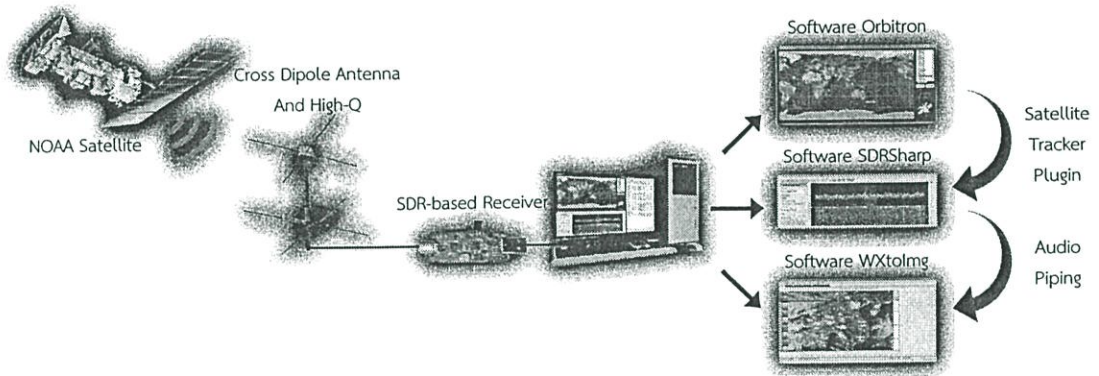
$$= \frac{209}{3.1} = 67.42$$

$\therefore$  Crisp output

### บทที่ 3

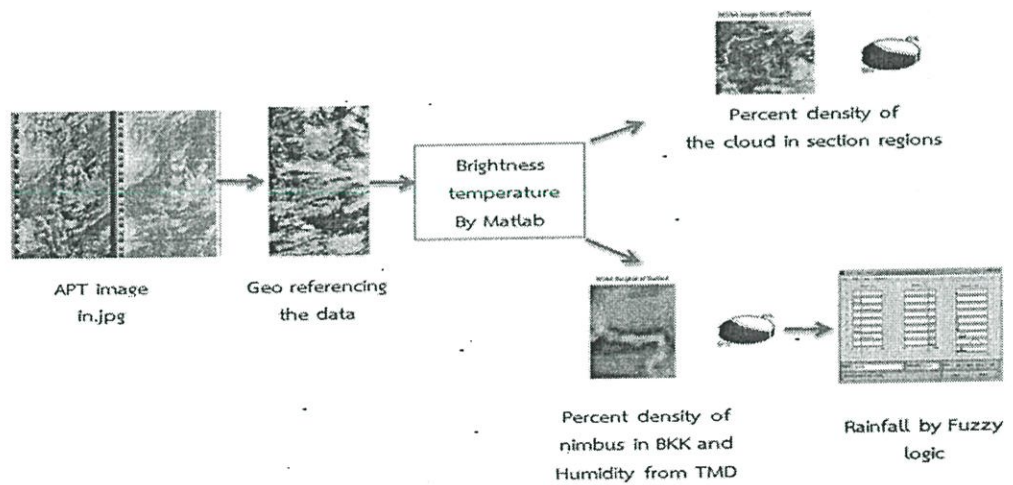
#### การออกแบบและการจัดทำโครงงานวิจัย

ภาพรวมของระบบที่จะศึกษา ในรูปที่ 3.1



รูปที่ 3.1 Block diagram ของระบบรับสัญญาณดาวเทียม

Block Diagram ของกระบวนการ Image processing ได้ดังนี้



รูปที่ 3.2 Block diagram ของกระบวนการ Image processing

ระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT เริ่มจากการตรวจสอบที่ดาวเทียม NOAA จะเคลื่อนผ่านประเทศไทย จากนั้นทำการเชื่อมต่อระบบ เริ่มจากติดตั้งเสาอากาศแบบ Turnstile antenna ต่อเข้ากับเครื่องรับสัญญาณ SDR (Software Define Radio) แบบ USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB โดยมีซอฟต์แวร์ Orbitron เพื่อทำการติดตามการโคจรของดาวเทียม NOAA เมื่อดาวเทียมโคจรผ่านตำแหน่งที่ระยะการส่งสัญญาณของดาวเทียมสามารถส่งได้ ซอฟต์แวร์ SDR Sharp จะทำการส่งสัญญาณเสียงไปยังซอฟต์แวร์ WXtollmg เพื่อทำการถอดรหัสจากสัญญาณเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม โดยภาพถ่ายดาวเทียมที่รับได้นั้น จะนำมาประมวลผลหาค่า Brightness temperature (Tb) ในโปรแกรม MATLAB เพื่อทำการวิเคราะห์หาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ

### 3.1 APT image in.jpg

ในกระบวนการรับภาพถ่ายดาวเทียม NOAA จะใช้เทคโนโลยีเครื่องรับวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ Software Defined Radio (SDR) แบบ USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB โดยมีซอฟต์แวร์ Orbitron ติดตามการโคจรของดาวเทียม NOAA และใช้ซอฟต์แวร์ SDR Sharp ในการส่งสัญญาณเสียงไปยังซอฟต์แวร์ WXtollmg เพื่อทำการถอดรหัสจากสัญญาณเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม

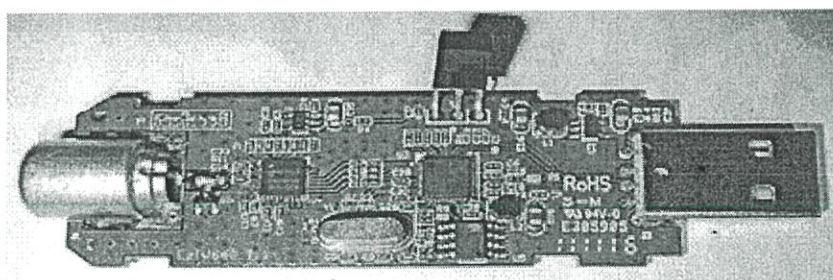
#### 3.1.1 เครื่องรับสัญญาณ SDR (Software Define Radio) แบบ USB

SDR - Software Defined Radio เป็นแนวคิดในการสร้างวิทยุแทนที่ฮาร์ดแวร์ต่างๆ เช่น Mixer, Detector, Filter ฯลฯ ด้วยการทำงานของซอฟต์แวร์ ที่จริงแนวคิดนี้ไม่ใช่ของใหม่อะไร มีมานานมากแล้ว จุดเริ่มต้นของมันมาจากความต้องการทางการทหารที่อยากได้วิทยุที่มีความคล่องตัว สามารถปรับเปลี่ยนฟังก์ชันได้ตามต้องการอย่างรวดเร็ว เพื่อนำไปใช้ติดต่อในโหมดต่างๆ ที่มีอยู่หลากหลายมาก ซึ่งในโครงการวิจัยนี้เราได้เลือกใช้ SDR แบบ USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB ดังแสดงในรูปที่ 3.3



รูปที่ 3.3 USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB

DVB-T dongles โดยใช้ Chip Realtek RTL2832U ดังแสดงตัวอย่างในรูปที่ 3.4 สามารถใช้งานเป็นเครื่องรับ SDR แบบราคาถูก เนื่องจาก chip ดังกล่าวสามารถทำการประมวลผลสัญญาณข้อมูล I/Q และส่งผ่านไปยัง Host computer ได้ และถูกใช้งานในลักษณะการประยุกต์ใช้งานด้าน FM demodulation/DAB (Digital Audio Broadcasting)/DVB (Digital Video Broadcasting) RTL2832U ให้ outputs 8-bit I/Q samples ด้วย sample rate สูงสุดประมาณ 2.8 MS/s (Mega Samples ต่อวินาที) สำหรับ Frequency range ที่สามารถใช้งานได้ขึ้นอยู่กับภาค Tuner ที่ใช้งาน (กรณีที่ใช้ Elonics E4000 จะได้ Widest possible range ประมาณ 67-1700 MHz)



รูปที่ 3.4 ตัวอย่าง ezcap-stick DVB-T/DAB/FM USB Dongle ที่ใช้ chip RTL2832U

### 3.1.1.1 ข้อดีของเครื่องรับสัญญาณแบบ SDR (Software Define Radio)

- ย่านความถี่ 2MHz - 2GHz (ติดต่อได้ตั้งแต่เรือดำน้ำ ถึง ดาวเทียม)
- รองรับการทำงานทุกโหมดที่มีใช้อยู่ โดยไม่ต้องเปลี่ยนฮาร์ดแวร์ (AM, FM, SSB, และอื่นๆ)
- สามารถคอนฟิกให้สื่อสารข้ามโหมดได้ ในตัวมันเอง (เช่น รับเป็น FM ที่ความถี่หนึ่งแล้วส่งต่อไปเป็น USB ที่อีกความถี่หนึ่ง)
- น้ำหนักเบา ราคาถูก

### 3.1.1.2 หลักการทำงานของ SDR แบบ USB Dongle

ประกอบด้วยสองส่วนใหญ่ๆ คือส่วนที่เป็นฮาร์ดแวร์ และซอฟต์แวร์ฮาร์ดแวร์หลักๆ คือวงจรที่ทำหน้าที่รับสัญญาณวิทยุในย่านความถี่ที่ต้องการ แล้วแปลงความถี่ให้ต่ำลงมาอยู่ในย่านเสียง โดยใช้วิธีการ Direct Down Conversion แล้วเอาสัญญาณวิทยุ (ความถี่ต่ำ) มาป้อนเข้าไปในคอมพิวเตอร์ เขียนโปรแกรมให้จัดการกับสัญญาณดังกล่าว (ถูกแปลงเป็นข้อมูลดิจิทัล) เช่นการถอดสัญญาณ การลดสัญญาณรบกวน จนได้เป็นสัญญาณที่ต้องการ แล้วจึงแปลงกลับเป็นสัญญาณเสียงป้อนเข้าภาคขยายและลำโพงต่อไป

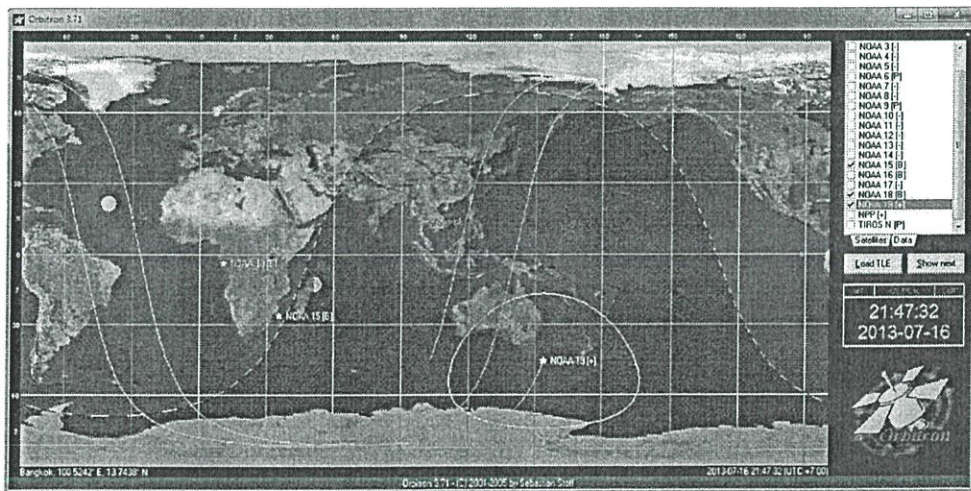
ส่วนการส่งนั้นก็ทำกลับกันคือรับสัญญาณเสียงที่ต้องการส่งออกอากาศ เข้ามาในคอมพิวเตอร์ เพื่อแปลงเป็นข้อมูลดิจิทัล แล้วจัดการมอดูเลต (ในซอฟต์แวร์) จนได้สัญญาณที่ต้องการ แล้วจึงแปลงกลับเป็นสัญญาณอนาล็อกส่งให้ภาคแปลงความถี่ (Up Converter) ให้ตรงกับย่านที่ต้องการ แล้วส่งต่อให้ภาคขยายกำลังเพื่อออกอากาศต่อไป

จะเห็นว่าการทำงานของเครื่องมีฮาร์ดแวร์เข้ามาเกี่ยวข้องอยู่ส่วนเดียวคือที่ต้นทางกับปลายทาง ส่วนขบวนการทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับสัญญาณจะถูกจัดการด้วยซอฟต์แวร์ล้วนๆ จึงมีความคล่องตัวในการทำงานเป็นอย่างมาก การปรับแต่งเปลี่ยนแปลงค่าต่างๆ แม้กระทั่งโหมดการทำงานสามารถทำได้ด้วยการจัดการทางซอฟต์แวร์เท่านั้น การทำงานเหล่านี้ต้องอาศัยการ DSP - Digital Signal Processing เป็นอย่างมาก ซึ่งในสมัยก่อนอาจจะมีต้นทุนที่สูง แต่ปัจจุบันมันต่ำลงมาก จึงสามารถพัฒนา SDR ที่มีประสิทธิภาพเท่าเทียมกับเครื่องราคาหลายแสนได้ในราคาที่ถูกลงเป็นอย่างมาก

จากเครื่องรับซึ่งอาจเป็นเครื่องรับเฉพาะงานสำหรับสัญญาณ APT Mode หรือเป็น Scanner ที่มีแบนด์วิธอยู่ในข่ายที่กำหนดข้างต้นจะให้เอาที่พุดออกมาในลักษณะของเสียง (Audio Output) จากนั้นสัญญาณจะถูกส่งต่อเข้าไปยังคอมพิวเตอร์ผ่านทางการ์ดเสียง (Sound Card) เพื่อทำการบันทึกและถอดรหัสสัญญาณให้ออกมาเป็นภาพถ่ายดาวเทียมบนจอแสดงผล

### 3.1.2 ซอฟต์แวร์ Orbitron

Orbitron เป็นซอฟต์แวร์ได้รับความนิยมมากในกลุ่มของนักวิทยุสมัครเล่น ที่ใช้ในวัตถุประสงค์เพื่อการสำรวจและติดตามการโคจรของดาวเทียม NOAA และดาวเทียมอื่นๆ ซึ่งจะแสดงเส้นทางการโคจรของดาวเทียมต่างๆ แบบตามเวลาจริงและสามารถคำนวณการโคจรล่วงหน้าได้ ดังรูปที่ 3.5

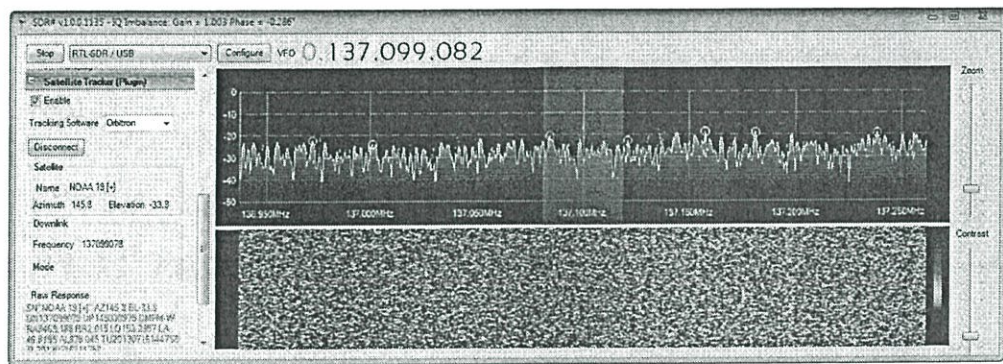


รูปที่ 3.5 รูปแบบของซอฟต์แวร์ Orbitron

### 3.1.3 ซอฟต์แวร์ SDR# (SDR Sharp)

SDR# (SDR Sharp) เป็นซอฟต์แวร์ที่กำหนดเครื่องรับวิทยุที่มีประสิทธิภาพสูงจะเขียนใน C# ซึ่งจะมีทั้งความถูกต้องในการออกแบบและมีประสิทธิภาพการทำงานของซอฟต์แวร์ และยังเป็นซอฟต์แวร์แบบ open source (สามารถแก้ไข source code ได้เอง) ซึ่งใช้ในการ

ควบคุมการทำงานของอุปกรณ์เครื่องรับ SDR เพื่อทำหน้าที่หลักคือ FM-Demodulation โดยจะมี Plugin ที่ชื่อว่า Satellite Tracker เพื่อที่จะสามารถทำงานร่วมกับโปรแกรม Orbitron โดยเมื่อดาวเทียมโคจรผ่านตำแหน่ง Ground Station ที่เราตั้งไว้ SDR Sharp ก็จะทำกรับสัญญาณจากดาวเทียมโดยที่จะเปลี่ยนความถี่ในการรับสัญญาณแบบอัตโนมัติตามความถี่ของดาวเทียมแต่ละดวงที่โคจร ดังรูปที่ 3.6



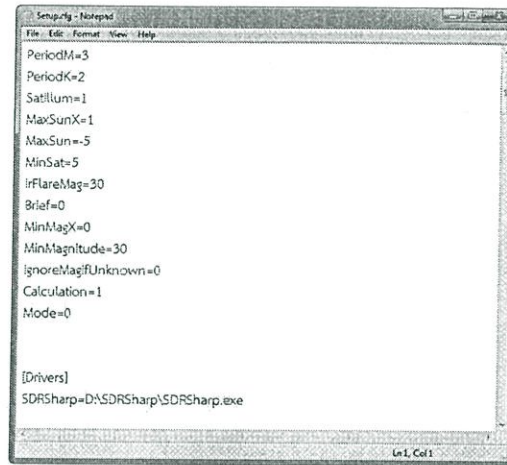
รูปที่ 3.6 รูปแบบของซอฟต์แวร์ SDR Sharp

3.1.3.1 การตั้งค่าซอฟต์แวร์ SDR Sharp เพื่อให้สามารถใช้งานร่วมกับซอฟต์แวร์ Orbitron

1) เริ่มจากดาวน์โหลดโพลเดอร์ Satellite Tracker Plugin มาไว้โพลเดอร์เดียวกันกับโพลเดอร์ของซอฟต์แวร์ SDRSharp

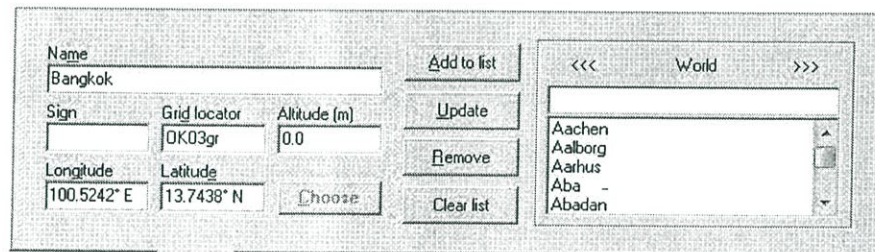
2) เข้าไปยังโพลเดอร์ของซอฟต์แวร์ Orbitron ตัวอย่างเช่น C:\Program Files(x86)\Orbitron\Config จากนั้นเปิดไฟล์ Setup.cfg ด้วย Notepad

3) เพิ่มคำสั่งลงไปล่างสุดของไฟล์ Setup.cfg คือ  
[Drivers] SDRSharp=SDRSharp.exe ตามรูปที่ 3.7



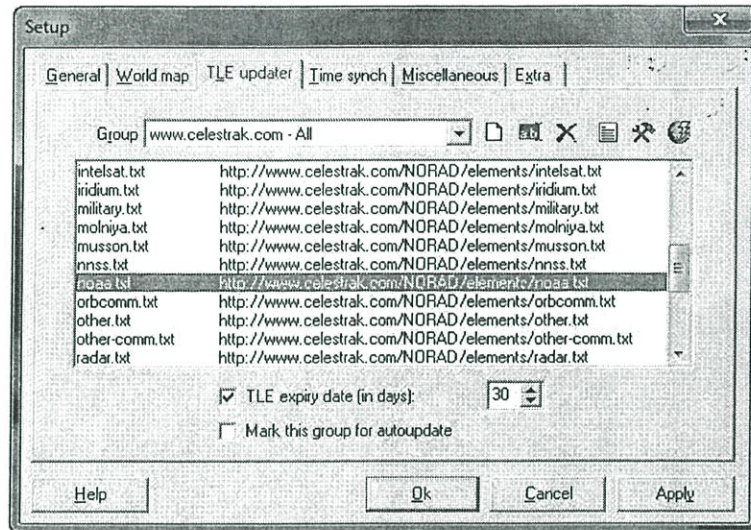
รูปที่ 3.7 Setup.cfg

4) เปิดซอฟต์แวร์ Orbitron ทำการตั้งค่าตำแหน่งที่อยู่ของสถานี  
รับสัญญาณดาวเทียมดังตัวอย่างในรูปที่ 3.8



รูปที่ 3.8 ตัวอย่างการตั้งค่าตำแหน่งที่อยู่

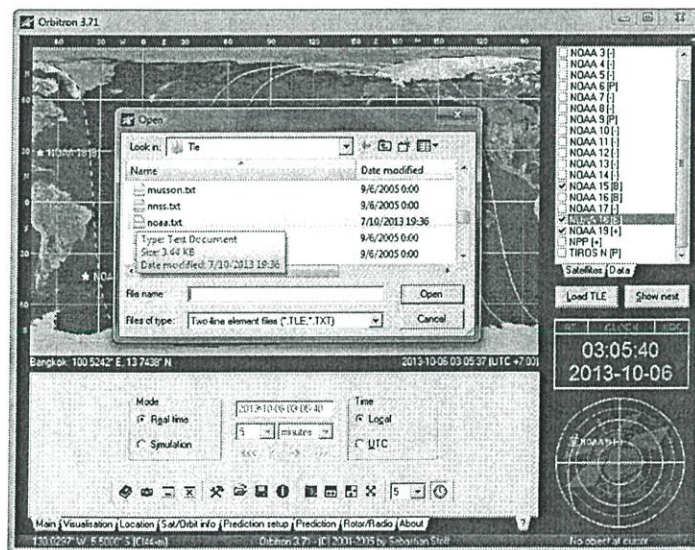
5) ทำจากอัปเดตไฟล์ TLE โดยดับเบิลคลิกที่ไฟล์ที่ต้องการอัปเดต.  
ดังตัวอย่างทำการอัปเดตไฟล์ noaa.txt ตามรูปที่ 3.9



รูปที่ 3.9 การอัปเดตไฟล์ TLE

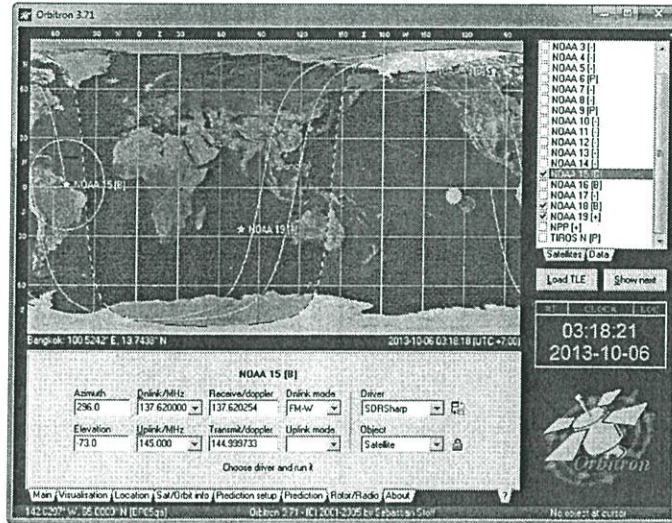
6) ทำการโหลดไฟล์ TLE ใหม่ ทำการเลือกโหลด noaa.txt ตาม

รูปที่ 3.10



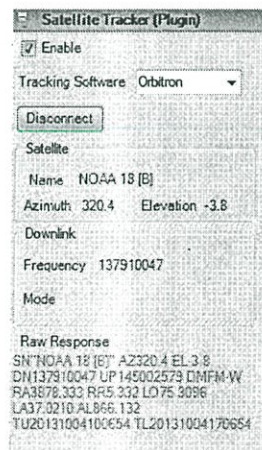
รูปที่ 3.10 การโหลดไฟล์ TLE ใหม่

7) ทำการตั้งค่าความถี่ Downlink ของดาวเทียมที่สนใจจาก Rotor/Radio ตามรูป 3.11



รูปที่ 3.11 การตั้งค่าความถี่ Downlink ของดาวเทียม

8) เปิดซอฟต์แวร์ SDRSharp จะเห็นได้ว่ามีแถบของ Satellite Tracker (Plugin) จากนั้นก็เลือก Tracking Software คือ Orbitron แล้วกด Connect ตามรูปที่ 3.12

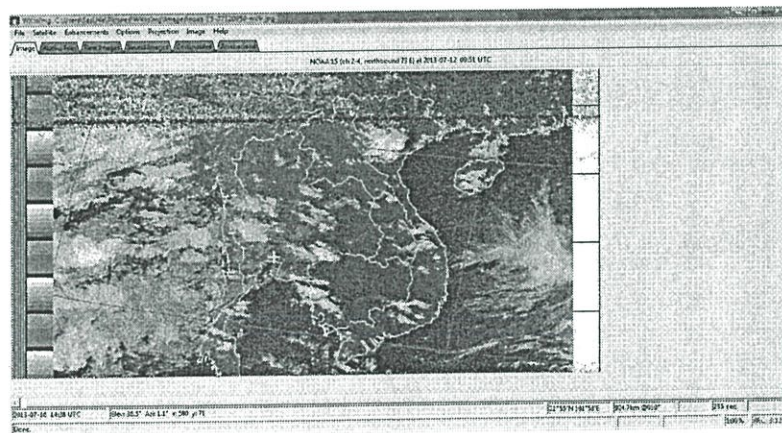


รูปที่ 3.12 รูปแบบของ Satellite Tracker (Plugin)

9) เท่านั้นก็จะสามารถใช้งานซอฟต์แวร์ทั้งสองร่วมกันในการรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA ในโหมด APT ด้วยเครื่องรับสัญญาณแบบ SDR

### 3.1.4 ซอฟต์แวร์ WXtolmg

WXtolmg เป็น Software ดังรูปที่ 3.13 (มีทั้งแบบฟรีและไม่ฟรี) ที่ใช้ในการถอดรหัสสัญญาณที่บันทึกไว้ในรูปไฟล์เสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม NOAA ในโหมด APT โดยกระบวนการทำงานรับสัญญาณซึ่งเป็นสัญญาณเสียงจากโปรแกรม SDR Sharp และทำ AM-Demodulation เพื่อเอาสัญญาณภาพออกจากสัญญาณ AM-Subcarrier 2.4 kHz การจัดเรียงข้อมูลภาพตามมาตรฐาน APT frame format และการประมวลผลภาพถ่ายดาวเทียมในลักษณะต่างๆ

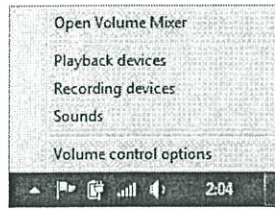


รูปที่ 3.13 รูปแบบของซอฟต์แวร์ Wxtolmg

3.1.4.1 การทำ Audio piping ระหว่างซอฟต์แวร์ SDRSharp กับ WXtolmg

การทำ Audio piping คือการทำให้ซอฟต์แวร์ SDRSharp สามารถส่งสัญญาณเสียงไปยังซอฟต์แวร์ WXtolmg เพื่อที่จะให้ซอฟต์แวร์ WXtolmg ถอดรหัสสัญญาณเสียงที่รับมาได้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม โดยมีขั้นตอนการทำ Audio piping ดังนี้

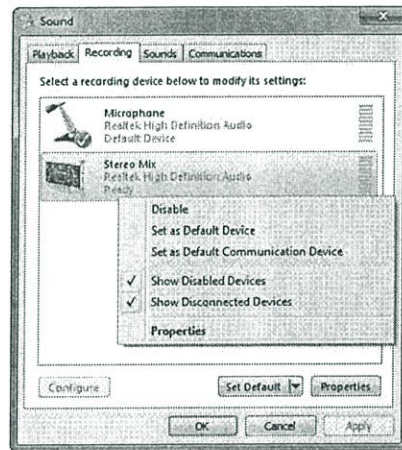
1) คลิกขวาที่ Recording Devices ดังรูปที่ 3.14



รูปที่ 3.14 คลิก Recording Devices

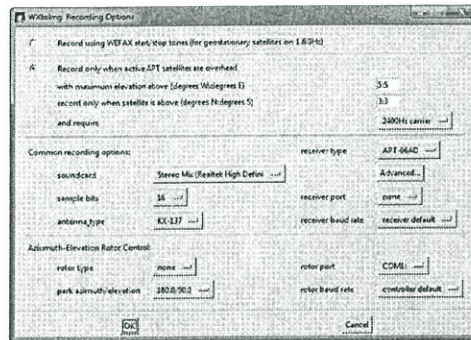
2) ทำการตั้งค่า Stereo Mix ให้เป็น Default Devices ดังรูปที่

3.15



รูปที่ 3.15 ตั้งค่า Stereo Mix

2) เปิดซอฟต์แวร์ WXTolmg ทำการตั้งค่า Soundcard ใน Recording option เป็น Stereo Mix ดังรูปที่ 3.16

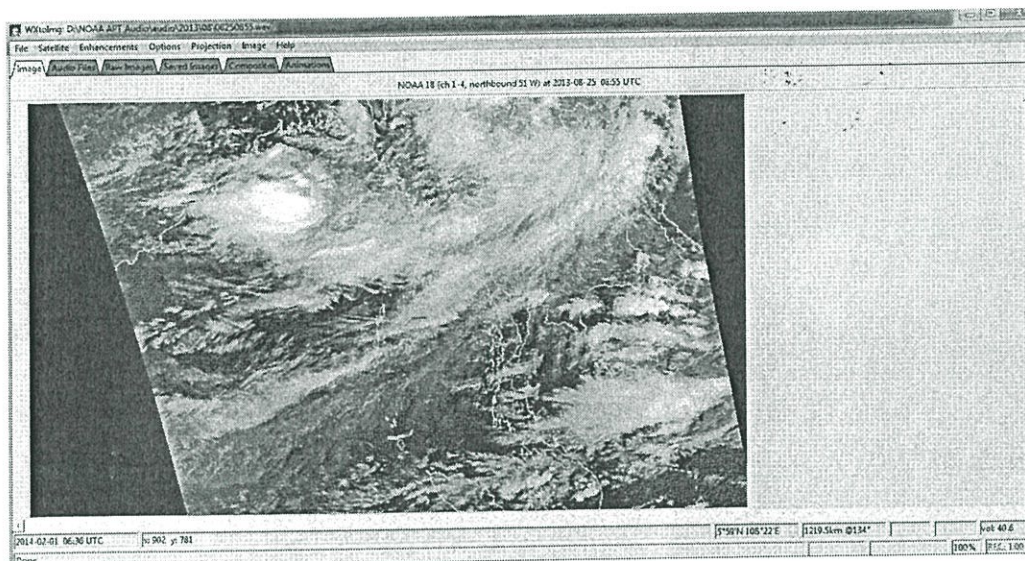


รูปที่ 3.16 การตั้งค่า Soundcard

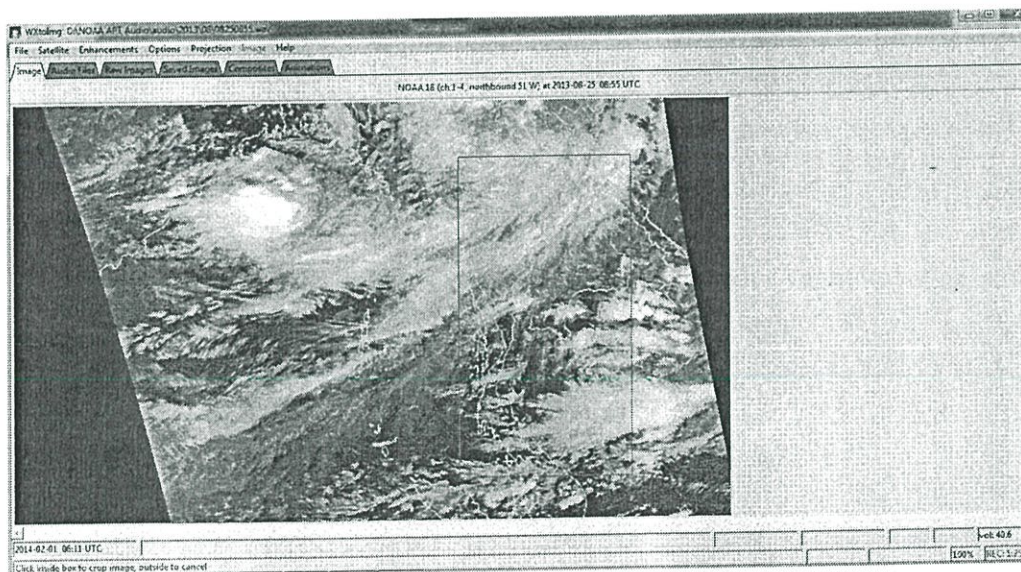
3) จะสามารถรับสัญญาณเสียงจากซอฟต์แวร์ SDR Sharp และถอดรหัสเป็นภาพถ่ายดาวเทียมโดยซอฟต์แวร์ WXtoImg ไปพร้อมๆ กันได้

### 3.2 การกำหนดค่าพิกัดทางภูมิศาสตร์ (Geo- referencing)

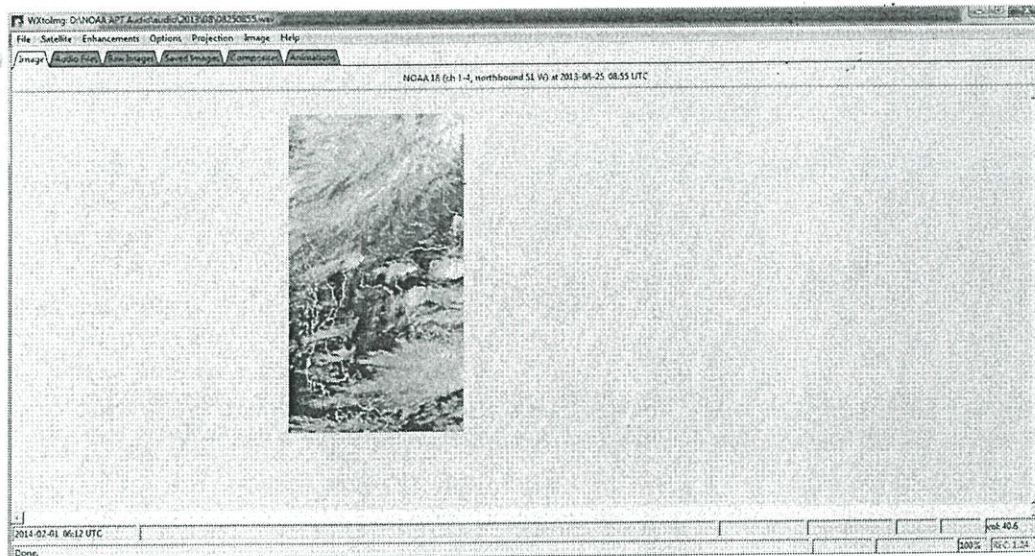
โดยการเตรียมภาพในโปรแกรม Wxtoimg จากภาพที่รับสัญญาณมาได้ในโหมด Normal ตั้ง Enhancements เป็น Contrast enhance (NOAA ch B only) เพราะเป็นโหมดที่ใช้ sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งแสดงค่าอุณหภูมิ ตั้ง Options => Map overlay options => Display land และ Display country borders ตั้ง Projection => Mercator ดังรูปที่ 3.17 เพื่อตั้งให้ภาพเป็นไปตามโครงแผนที่มาตรฐาน Image => Crop Image ดังรูปที่ 3.18 ณ ตำแหน่งพิกัดภูมิศาสตร์ของกรุงเทพมหานคร แล้วจึง Save รูปออกมาใช้งานต่อไป ดังรูปที่ 3.19



รูปที่ 3.17 NOAA 18 (ch 1-4, northbound 51 W) at 2013-08-25 08:55 UTC



รูปที่ 3.18 Crop Image ที่พิกัดภูมิศาสตร์ของประเทศไทย NOAA 18  
at 2013-08-25 08:55 UTC

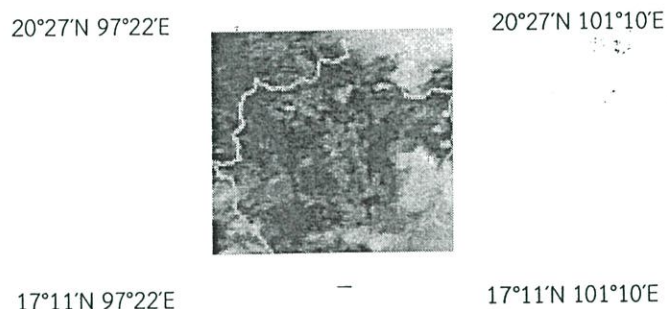


รูปที่ 3.19 ภาพประเทศไทย NOAA 18 at 2013-08-25 08:55 UTC ที่จะนำไปใช้งาน  
(โดยภาพที่นำไปใช้งานจริงจะไม่ใส่เส้นขอบเขตประเทศไทย เพราะจะทำให้ค่าคลาดเคลื่อนได้)

แล้วทำเช่นนี้ในทุกๆ ภาคของประเทศไทย โดยแต่ละภาคมีพิกัดทางภูมิศาสตร์ดังนี้

### 3.2.1 ภาคเหนือ

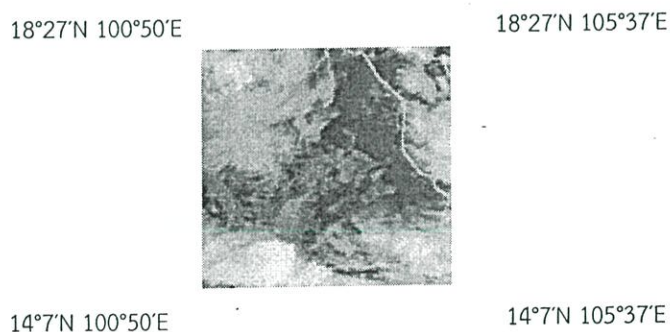
ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 20 องศา 27 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศพม่าและลาว  
ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 17 องศา 10 ลิปดาเหนือ ติดกับภาคกลางที่จังหวัดสุโขทัย พิษณุโลกและตาก ทิศ  
ตะวันออกอยู่ที่ละติจูด 101 องศา 10 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศลาว ทิศตะวันตกอยู่ที่  
ลองจิจูด 97 องศา 22 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศพม่า ดังรูปที่ 3.20



รูปที่ 3.20 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคเหนือ

### 3.2.2 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ

ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 18 องศา 27 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศลาว ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 14 องศา 7 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศกัมพูชา ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 105 องศา 37 ลิปดาตะวันออก ติดต่อกับประเทศลาว ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูดที่ 100 องศา 50 ลิปดาตะวันออก ติดกับภาคกลางของไทย ดังรูปที่ 3.21

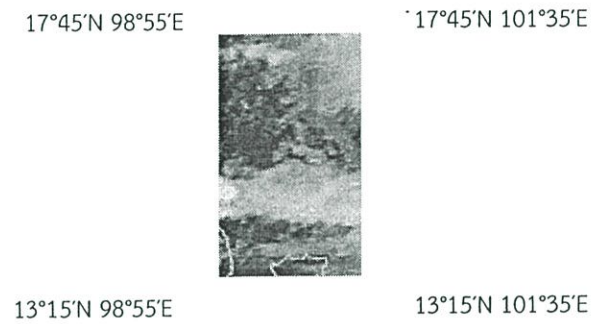


รูปที่ 3.21 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคตะวันออกเฉียงเหนือ

### 3.2.3 ภาคกลาง

ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 17 องศา 45 ลิปดาเหนือ ดินแดนเหนือสุด คือ อำเภอศรีสัชนาลัย จังหวัดสุโขทัย ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 13 องศา 15 ลิปดาเหนือ ดินแดนใต้สุด คือ อำเภอ

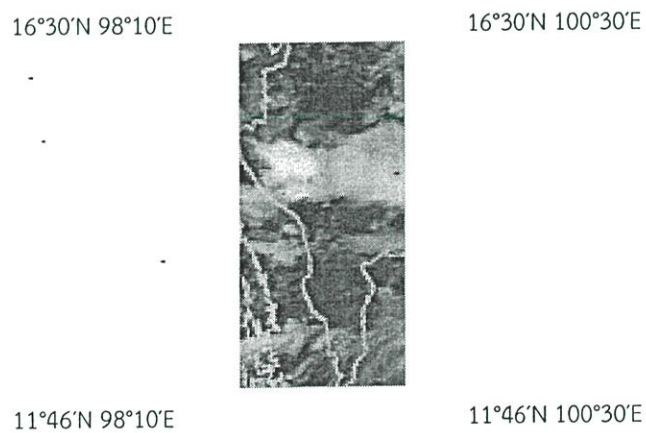
อัมพวา จังหวัดสมุทรสงคราม ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 101 องศา 35 ลิปดาตะวันออก ดินแดนตะวันออกสุด คือ อำเภอวิเชียรบุรี จังหวัดเพชรบูรณ์ ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 98 องศา 55 ลิปดาตะวันออก ดินแดนตะวันตกสุด คือ จังหวัดกำแพงเพชร ดังรูปที่ 3.22



รูปที่ 3.22 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคกลาง

#### 3.2.4 ภาคตะวันตก

ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 13 องศา 45 ลิปดาเหนือ ติดกับภาคเหนือ ดินแดนเหนือสุด คือ อำเภอท่าสองยาง จังหวัดตาก ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 10 องศา 59 ลิปดาเหนือ ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 100 องศา 06 ลิปดาตะวันออก ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 97 องศา 04 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศพม่า ดังรูปที่ 3.23



รูปที่ 3.23 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคตะวันตก

### 3.2.5 ภาคตะวันออกเฉียง

ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 14 องศา 30 ลิปดาเหนือ ติดกับภาคตะวันออกเฉียงเหนือ ดินแดนเหนือสุด คือ อำเภอประจันตคาม จังหวัดปราจีนบุรี ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 11 องศา 32 ลิปดาเหนือ ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 102 องศา 52 ลิปดาตะวันออก ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 100 องศา 48 ลิปดาตะวันออก ติดกับภาคกลางและอ่าวไทย ดังรูปที่ 3.24

14°30'N 100°48'E

14°30'N 102°52'E



11°32'N 100°48'E

11°32'N 102°52'E

รูปที่ 3.24 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคตะวันออกเฉียง

### 3.2.6 ภาคใต้

ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 11 องศา ติดกับจังหวัดประจวบคีรีขันธ์ ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 5 องศา 45 ลิปดาเหนือ ติดกับประเทศมาเลเซีย ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 102 องศา ตะวันออกติดกับอ่าวไทย ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 98 องศา 17 ลิปดาตะวันออก ติดกับประเทศพม่าและทะเลอันดามัน ดังรูปที่ 3.25

11°00'N 98°17'E

11°00'N 102°00'E



5°45'N 98°17'E

5°45'N 102°00'E

รูปที่ 3.25 พิกัดภูมิศาสตร์ของภาคใต้

### 3.2.7 จังหวัดกรุงเทพมหานคร

ทิศเหนืออยู่ที่ละติจูด 13 องศา 57 ลิปดาเหนือ ทิศใต้อยู่ที่ละติจูด 13 องศา 15 ลิปดาเหนือ ทิศตะวันออกอยู่ที่ลองจิจูด 101 องศา 2 ลิปดาตะวันออก ทิศตะวันตกอยู่ที่ลองจิจูด 100 องศา 19 ลิปดาตะวันออก ดังรูปที่ 3.26

13°57'N 100°19'E

13°57'N 101°02'E



13°15'N 100°19'E

13°15'N 101°02'E

รูปที่ 3.26 พิกัดภูมิศาสตร์ของกรุงเทพมหานคร

### 3.3 อุณหภูมิความสว่าง Brightness temperature

ในการหาค่าอุณหภูมิความสว่าง (Brightness temperature) จากภาพถ่ายดาวเทียม ในแต่ละจุดพิกเซลของภาพ โดยอาศัยสมการ ที่ 3.1 และ 3.2 เพื่อนำไปหาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) และเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus)

$$E = C \cdot S + I \quad (3.1)$$

Where E = Radiance in mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>

C = ค่า Input DN (0-1023)

S = ค่า Slope (-0.160156 mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>)

I = ค่า Intercept (159.088867 mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>)

(National Aeronautics and Space Administration, 1998)

ใช้ค่า E ในสมการที่ 3.1 ในการหาค่าอุณหภูมิความสว่าง (Tb)

$$T_b = \frac{C_2 V}{\ln\left(1 + \frac{C_1 V^3}{E}\right)} \quad (3.2)$$

Tb = Brightness temperature (K)

C1 = 1.1910659X10<sup>-5</sup> mW/m<sup>2</sup>-sr-cm<sup>-1</sup>

C2 = 1.438833 cm-K

V = Central wave number for CH4 AVHRR in cm<sup>-1</sup>

Central wave number of NOAA15 = 925.4075 cm<sup>-1</sup>

Central wave number of NOAA18 = 926.2947 cm<sup>-1</sup>

Central wave number of NOAA19 = 928.1460 cm<sup>-1</sup>

### 3.4 ปริมาณความหนาแน่นของเมฆ

การออกแบบโปรแกรม MATLAB ในการหาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ โดยใช้ค่าอุณหภูมิความสว่าง (Brightness temperature) ที่ได้มาประมวลผล ซึ่งจะใช้ค่าอุณหภูมิความสว่าง ตั้งแต่ 10 องศาเซลเซียสขึ้นไป และสามารถแบ่งได้ตามเกณฑ์ ดังตารางที่ 3.1

ตารางที่ 3.1 เกณฑ์จำนวนเมฆในท้องฟ้า

จำนวนเมฆ	เปอร์เซ็นต์เมฆ (Cloud)	ความหมาย
ท้องฟ้าแจ่มใส (Clear)	0 ถึง 5%	ไม่มีเมฆ
ท้องฟ้าโปร่ง (Few)	> 5 ถึง ≤ 25%	ท้องฟ้ามีเมฆเล็กน้อย
มีเมฆบางส่วน (Scattered)	>25 ถึง ≤ 50%	ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง
มีเมฆมาก (Broken)	>50 ถึง ≤ 87%	ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่
มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast)	>87 ถึง 100%	ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

### 3.5 ปริมาณความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน

โดยการหาความสัมพันธ์ระหว่างความสูงกับอุณหภูมิในระดับชั้นบรรยากาศ เพื่อนำไปวิเคราะห์หาอุณหภูมิของเมฆที่ทำให้เกิดฝน ซึ่งเมฆที่ก่อให้เกิดฝน คือ

- นิมโบสเตรตัส (Nimbostratus - Ns) มีลักษณะเป็นแผ่นหนาสีเทาดำ เป็นแนวยาวติดต่อกัน แผ่กว้าง ไม่เป็นรูปร่าง เป็นเมฆที่ทำให้เกิดฝนตก จึงเรียกกันว่า "เมฆฝน" เมฆชนิดนี้จะไม่ มีฟ้าแลบฟ้าร้อง เกิดเฉพาะในเขตอบอุ่น

- คิวมูโลนิมบัส (Cumulonimbus - Cb) มีลักษณะเป็นเมฆก้อนใหญ่รูปร่างคล้ายภูเขาใหญ่ มียอดเมฆแผ่ออกเป็นรูปร่างคล้ายทั่ง ฐานเมฆดำมีสีดำมืด เป็นเมฆหนา มีดทับ มีฟ้าแลบฟ้าร้อง อาจอยู่กระจัดกระจายหรือรวมกันอยู่ มักมีฝนตกลงมา เรียกเมฆชนิดนี้ว่า "เมฆฟ้าคะนอง"

ตารางที่ 3.2 ความสูงของฐานตระกูลเมฆเหนือระดับพื้นดินในเขตอบอุ่น

ตระกูลเมฆ	ชนิดเมฆ	ขอบเขตความสูงของฐานเมฆโดยปกติ
ชั้นต่ำ	สเตรตัส	พื้นผิว-600 เมตร หรือ พื้นผิว-2,000 ฟุต
	สเตรโตคิวมูลัส	300-1,350 เมตร หรือ 1,000-4,500 ฟุต
	คิวมูลัส	300-1,500 เมตร หรือ 1,000-5,000 ฟุต
	คิวโมโลนิมบัส	600-1,500 เมตร หรือ 2,000-5,000 ฟุต
ชั้นกลาง	นิมโบสเตรตัส	พื้นผิว-3,000 เมตร หรือ พื้นผิว-10,000 ฟุต
	แอลโตสเตรตัส	2,000-6,000 เมตร หรือ 6,500-20,000 ฟุต
	แอลโตคิวมูลัส	2,000-6,000 เมตร หรือ 6,500-20,000 ฟุต
ชั้นสูง	ซีร์รัส	6,000-12,000 เมตร หรือ 20,000-40,000 ฟุต
	ซีร์โรสเตรตัส	6,000-12,000 เมตร หรือ 20,000-40,000 ฟุต
	ซีร์โรคิวมูลัส	6,000-12,000 เมตร หรือ 20,000-40,000 ฟุต

ซึ่งความสูงของเมฆจะมีความสัมพันธ์กับความสูง โดยที่อุณหภูมิจะลดลงตามระดับความสูงที่เพิ่มขึ้นโดยเฉลี่ย  $6.5^{\circ}\text{C}$  ต่อ 1 กิโลเมตร

ตารางที่ 3.3 ความสัมพันธ์ระหว่างความสูงของเมฆและอุณหภูมิของเมฆ

Cloud Height (meters)	Temperature ( <sup>o</sup> Celsius)
0	15
1,250	8
2,500	-1
3,750	-6
5,000	-13
6,250	-24
7,500	-34
8,750	-41
10,000	-50
11,250	-57

จากความสูงในช่วง 600-3000 เมตร ของเมฆคิวมูโลนิมบัส และเมฆนิมโบสเตรตัส จะคำนวณอุณหภูมิได้อยู่ในช่วง 11.1 ถึง -4.5 <sup>o</sup>Celsius และนำไปคำนวณหาเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในโปรแกรม MATLAB ต่อไป



ตารางที่ 3.5 ข้อมูลความชื้นและปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน ในเดือนกรกฎาคม 2013

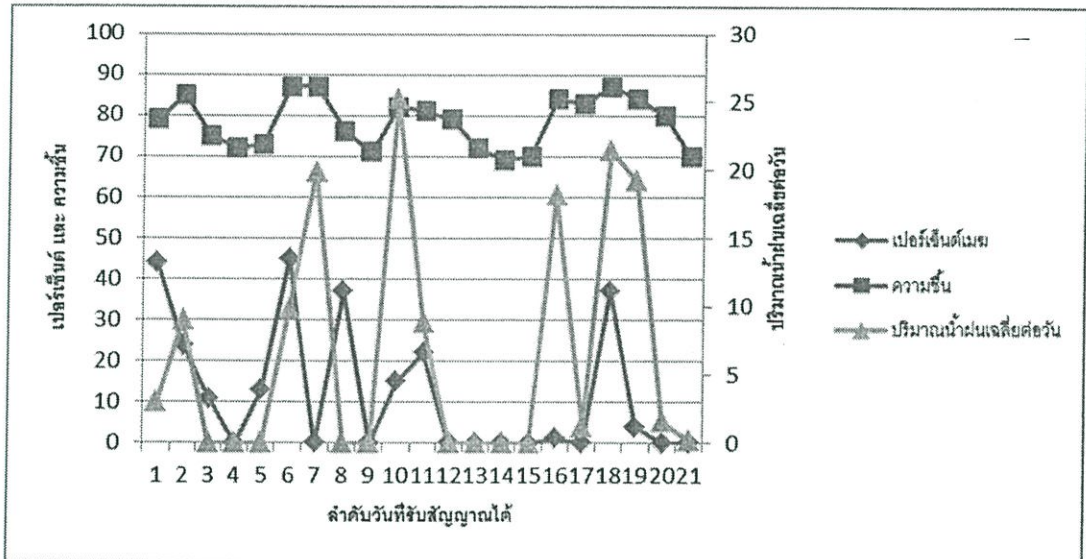
ลำดับวันที่รับสัญญาณได้	ความชื้น	ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน
2	69	0
5	77	0
9	88	23
10	85	9
11	81	2
12	74	0
13	67	0
14	68	0
15	77	3.4
26	77	0
28	85	3.6
29	86	22
30	89	10.8
31	78	0.2

### 3.7 การออกแบบฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy Logic)

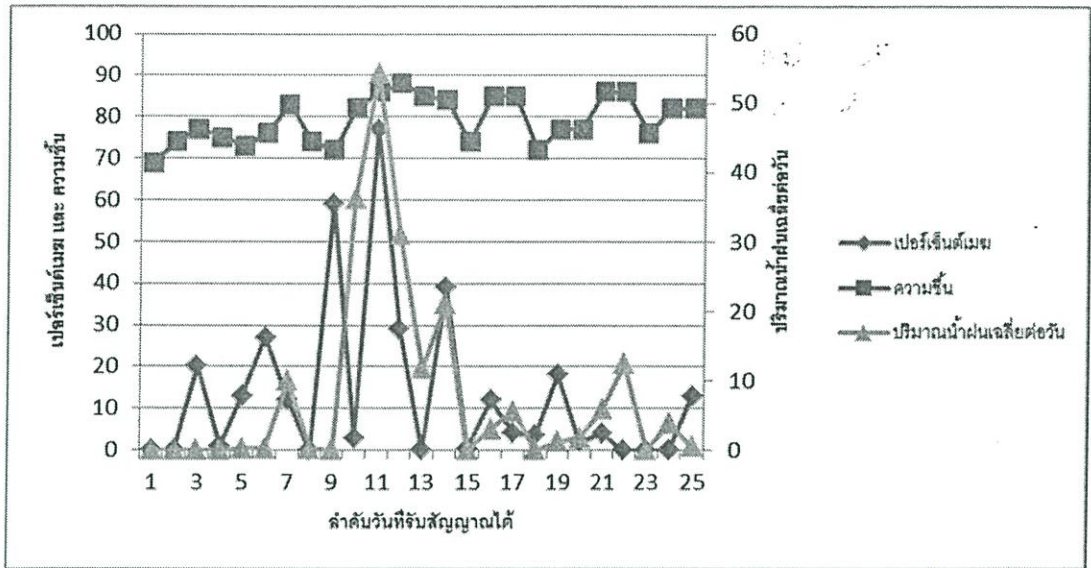
#### 3.7.1 การออกแบบฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy Logic) ในการสร้างโมเดลจำลองปริมาณน้ำฝนที่คาดว่าจะตก

ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy Logic) เป็นเครื่องมือที่ช่วยในการตัดสินใจภายใต้ความไม่แน่นอนของข้อมูลโดยจะยอมให้มีความยืดหยุ่นได้ ใช้หลักเหตุผลที่คล้ายการเลียนแบบวิธีการคิดที่ซับซ้อนของมนุษย์ ซึ่งจะนำข้อมูลเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) มาทำการคำนวณค่าโดยใช้โปรแกรม MATLAB และข้อมูลความชื้นจากกรมอุตุนิยมวิทยา มาใช้ในการออกแบบเพื่อหาปริมาณน้ำฝน

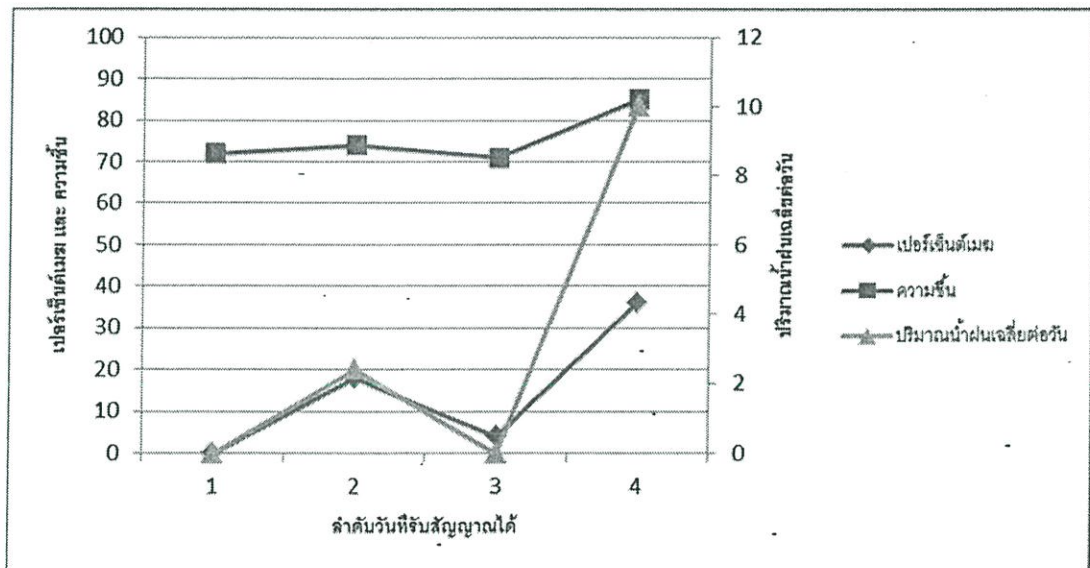
ดังนั้นจึงนำหลักการของฟิชชีลอจิกมาใช้ในการสร้างโมเดลจำลองปริมาณน้ำฝนที่คาดว่าจะตกในกรุงเทพมหานคร ตามข้อมูลกราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆ ดังรูปที่ 3.27-3.38 จะเห็นได้ว่าข้อมูลปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน เปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ และความชื้น แปรผันตามกัน โดยที่ข้อมูลความชื้นตั้งแต่ประมาณ 77 เปอร์เซ็นต์ จะพบว่าเกิดฝนตก



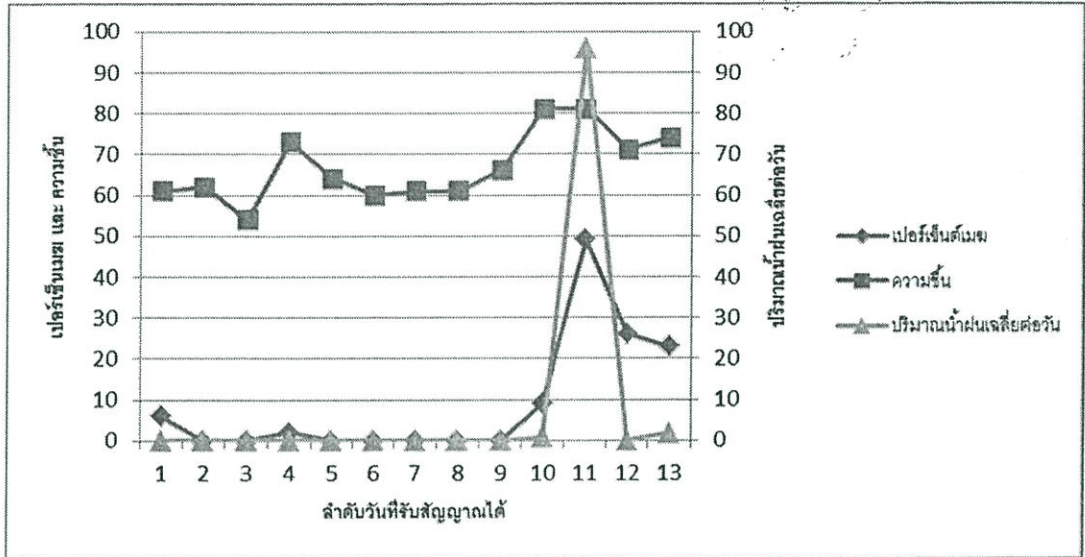
รูปที่ 3.27 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 07/2012



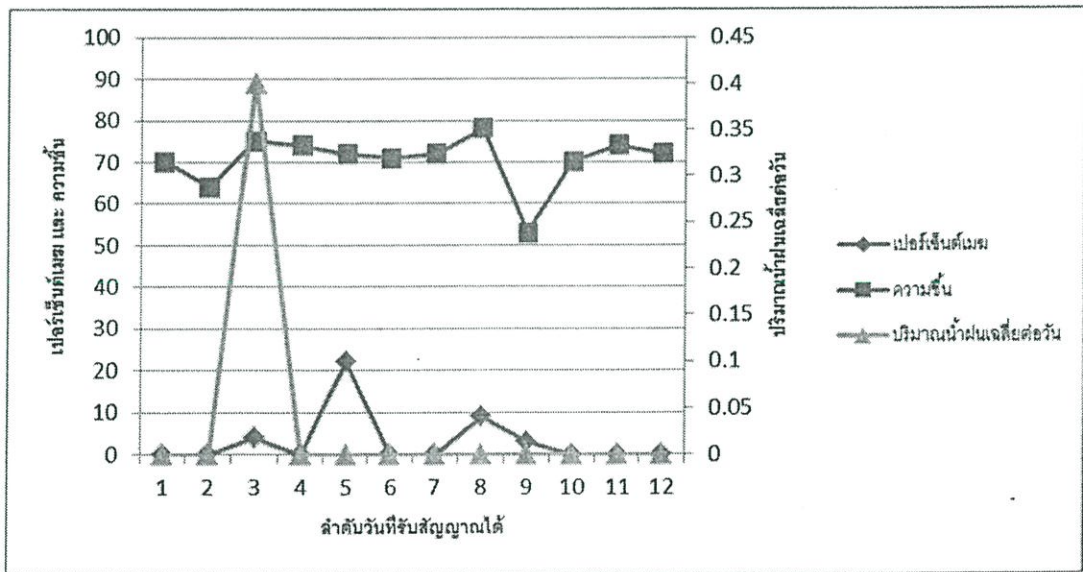
รูปที่ 3.28 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 08/2012



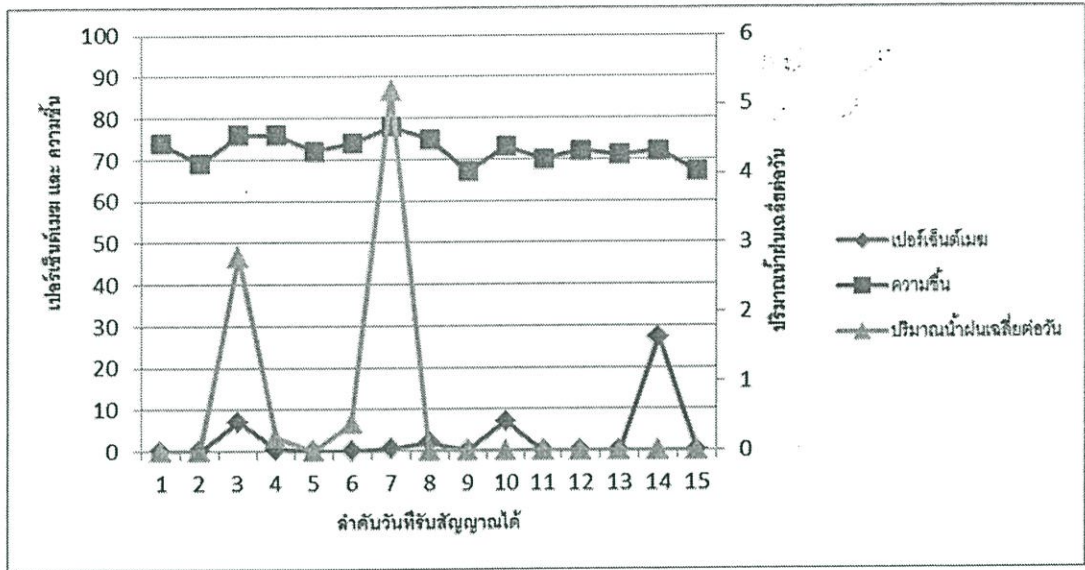
รูปที่ 3.29 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 09/2012



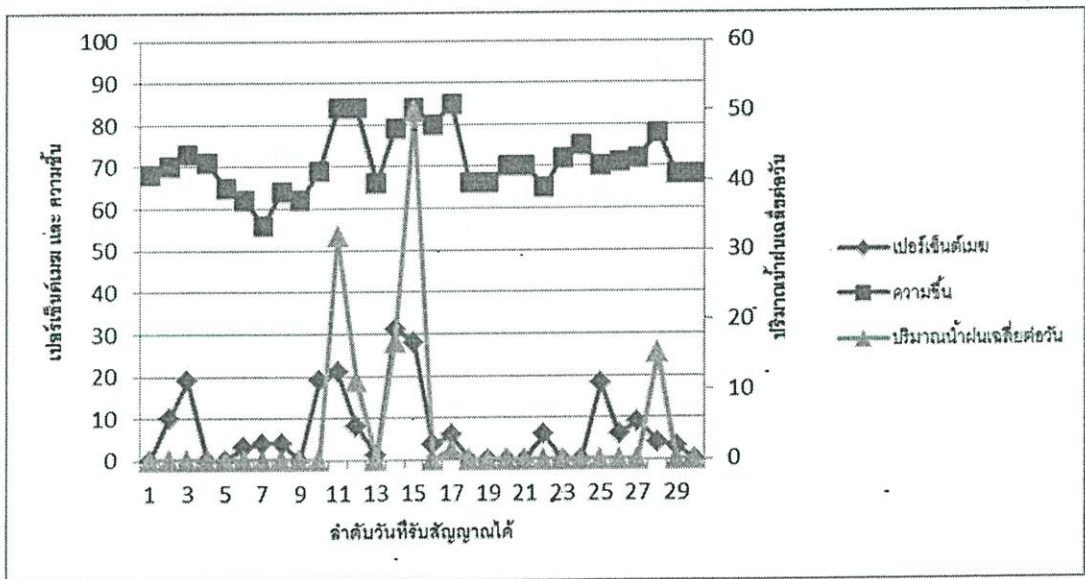
รูปที่ 3.30 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 01/2013



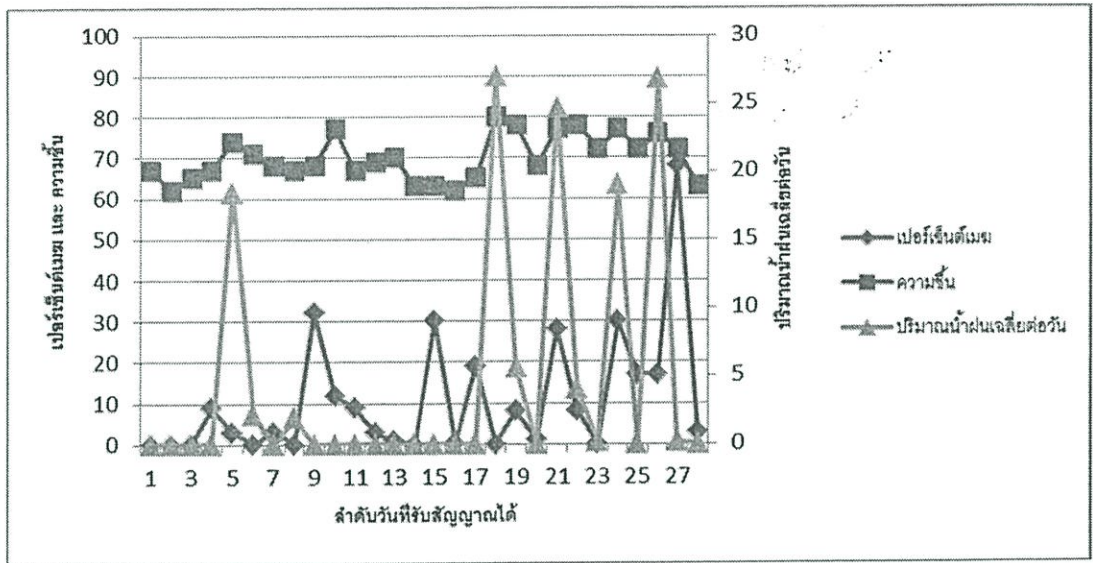
รูปที่ 3.31 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 02/2013



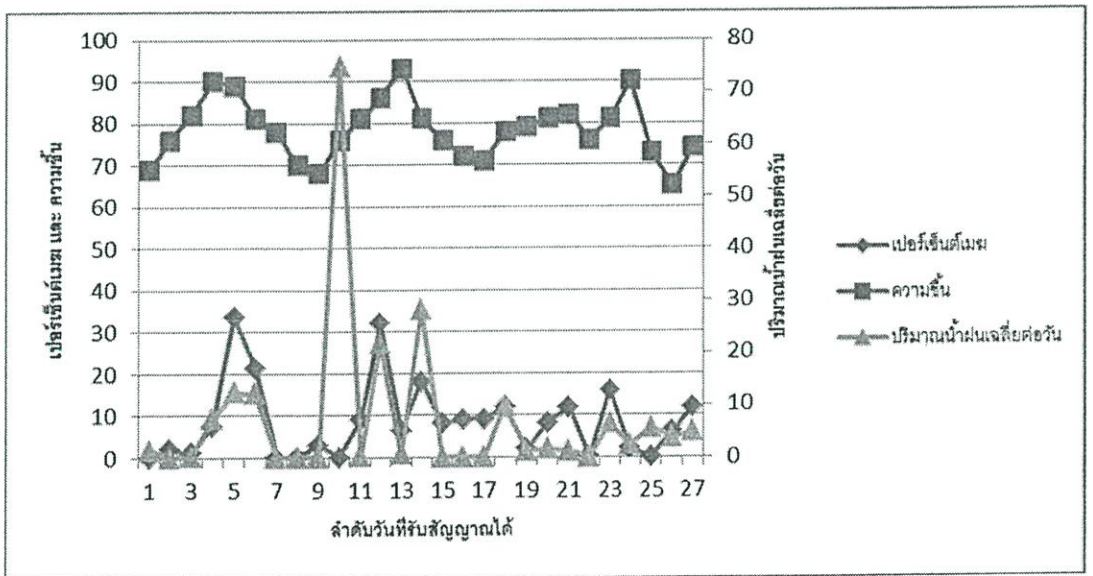
รูปที่ 3.32 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 03/2013



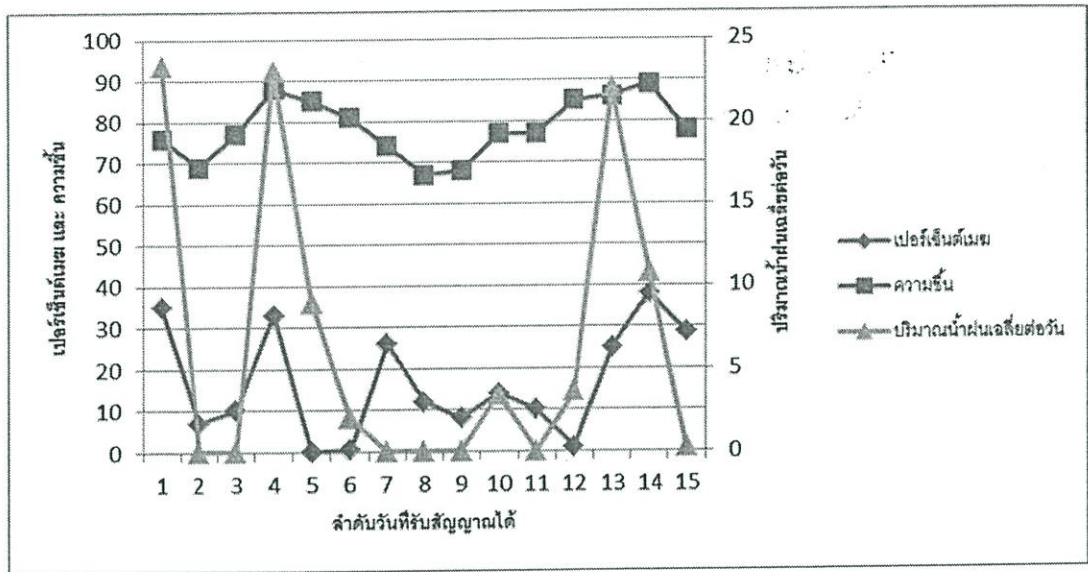
รูปที่ 3.33 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 04/2013



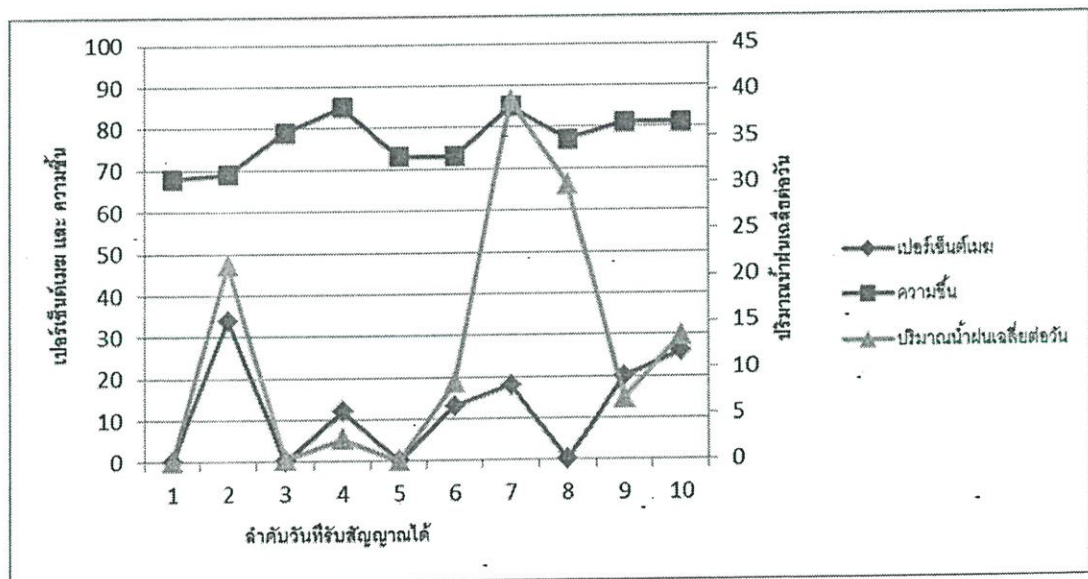
รูปที่ 3.34 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 05/2013



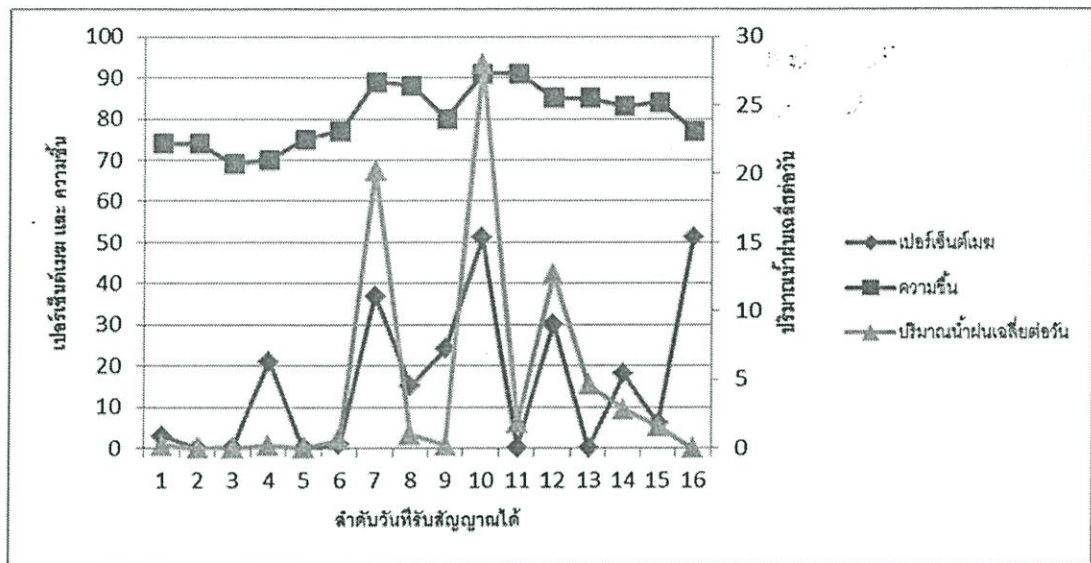
รูปที่ 3.35 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 06/2013



รูปที่ 3.36 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 07/2013



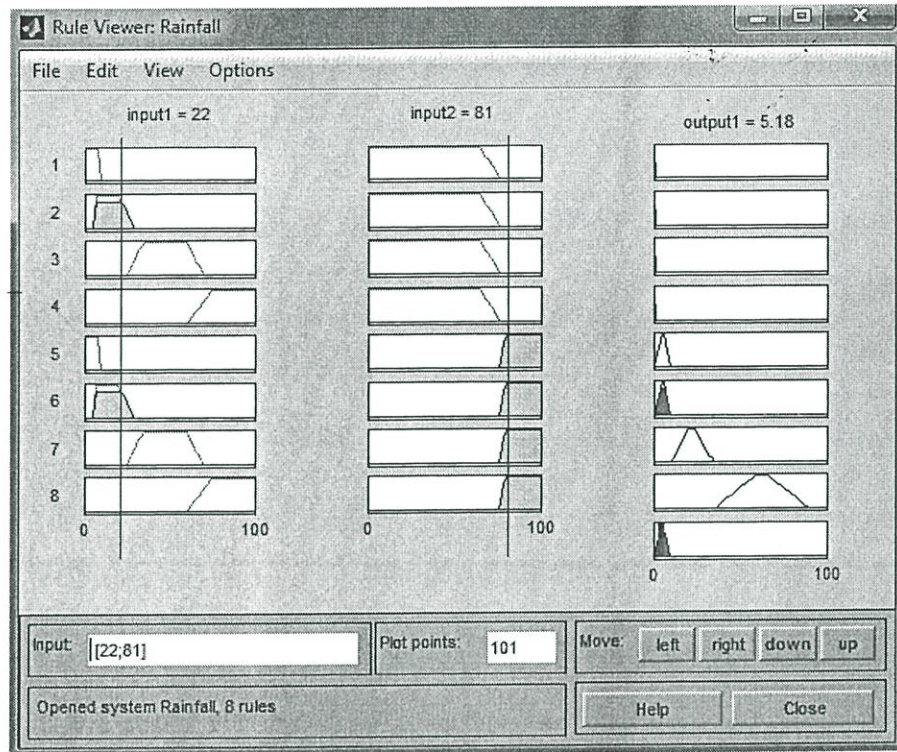
รูปที่ 3.37 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 08/2013



รูปที่ 3.38 กราฟเปรียบเทียบระหว่างความชื้น ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน และเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเดือน 09/2013

โดยสามารถที่จะนำข้อมูลของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ที่ได้ จากโปรแกรม MATLAB มาทำการออกแบบโดยใช้ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy Logic) โดยจะนำค่าที่ได้ไป พิจารณาโดยใช้โปรแกรม MATLAB เพื่อทำการออกแบบฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy Logic) ซึ่งการทำงานของ FIS (Fuzzy Inference System) ที่จะนำเสนอทำหน้าที่เป็น Automatic Incident Detection (AID)

สมมติค่า เปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน Nimbus = 22% และค่าความชื้น humidity = 81% ซึ่งจาก MATLAB ที่ดำเนินการตามค่าฟังก์ชันสมาชิก (Membership functions) และกฎของฟัซซี่ (Fuzzy Rule) ทั้ง 8 กฎ โดยใช้ Min-Max operation และจะใช้วิธี Centroid ในการ Defuzzification ซึ่งจะให้ค่าปริมาณน้ำฝน Rainfall = 5.18 mm โดยจะกำหนดไว้ คือ ถ้าค่าปริมาณน้ำฝน Rainfall อยู่ในช่วง 0.1-10 mm จะให้ผลลัพธ์เป็น Light Rain (ฝน เล็กน้อย) ดังรูปที่ 3.39 ซึ่งจะเป็นไปตามเกณฑ์น้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา



รูปที่ 3.39 หน้าต่าง MATLAB FIS สำหรับข้อมูลก่อนการแปลงเวฟเลิตเต็มหน่วย

ในการการออกแบบโดยใช้ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy Logic) มีขั้นตอนการออกแบบทั้งหมด 4 ขั้นตอน ดังนี้

#### 3.7.1.1 Fuzzification

จากค่าเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน Nimbus = 22% เมื่อนำไปผ่านกระบวนการฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของค่า Nimbus input จะได้ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆ ซึ่งเป็นฟัซซี่เซต (Fuzzy set) แบ่งออกเป็น 4 เซ็ตด้วยกันดังรูป 3.40 คือ

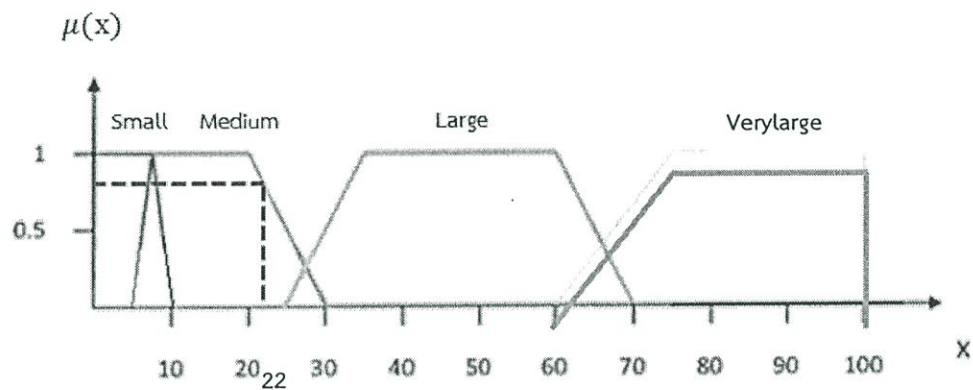
1) Nimbus small มีลักษณะรูปร่างฟัซซี่เซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [0 0 8 10]

2) Nimbus medium มีลักษณะรูปร่างฟัซซี่เซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [5 7 20 30]

3) Nimbus large มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [25 35 60 70]

4) Nimbus verylarge มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [60 75 100 100]

ในการหาค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) จะได้



$$\therefore \mu(x = \text{Nimbus medium}) = 0.8$$

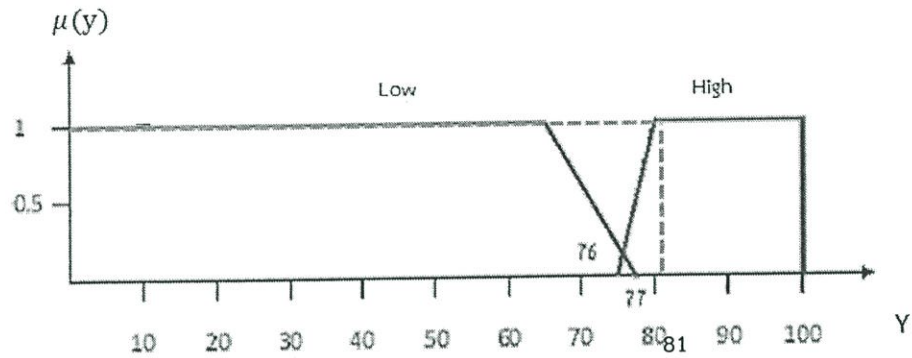
รูปที่ 3.40 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) (%)

และด้วยค่าความชื้น Humidity = 81% เมื่อนำไปผ่านกระบวนการฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของค่า Humidity input จะได้ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น ซึ่งเป็นฟัซซีเซต (Fuzzy set) แบ่งออกเป็น 2 เซตด้วยกัน ดังรูปที่ 3.14 คือ

1) Humidity low มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [0 0 65 77]

2) Humidity high มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [76 80 100 100]

ในการหาค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership)  
ของความชื้นจะได้



$$\therefore \mu(y = \text{Humidity high}) = 81$$

รูปที่ 3.41 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น Humidity (%)

### 3.7.1.2 Rule evaluation

ในขั้นตอนนี้จะต้องใช้ Fuzzy Operation ในการดำเนินการ คือ  
การตรวจสอบกฎที่เกิดขึ้น

Rule 1:

If x is Nimbus small  $\Rightarrow$  if 0  
or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
then z is rain1  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 2:

If x is Nimbus medium  $\Rightarrow$  if 0.8  
or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0.8,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 3:

If x is Nimbus large  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 4:

If x is Nimbus verylarge  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 5:

If x is Nimbus small  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Light rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 6:

If x is Nimbus medium  $\Rightarrow$  if 0.8  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Light rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0.8,1] = 0.8$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0.8$$

Rule 7:

If x is Nimbus large  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Moderate rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 8:

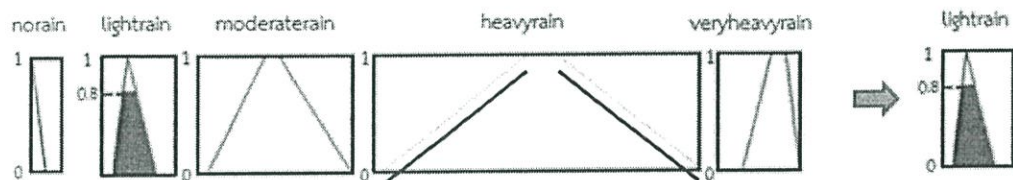
If x is Nimbus verylarge  $\Rightarrow$  if 0

or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Heavy rain  $\Rightarrow$  then.  $\min[0,1] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

3.7.1.3 Aggregation

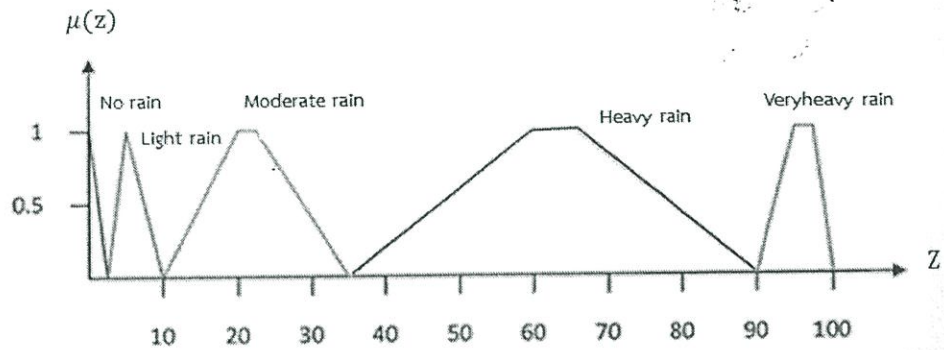
– เป็นกระบวนการในการเอาท์พุทมารวมกันระหว่างแต่ละฟัซซีเซต โดยพิจารณาค่า Max ในการทำ Aggregation จะได้ว่า



รูปที่ 3.42 กระบวนการ Aggregation

ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเอาท์พุทปริมาณน้ำฝนซึ่งเป็นฟัซซีเซต (Fuzzy set) แบ่งออกเป็น 5 เซ็ตด้วยกัน คือ

- 1) No rain มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [0 0 0.0495 0.0855]
- 2) Light rain มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [0.1001 5.04 5.94 10]
- 3) Moderate rain มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [10.1 21.31 23.8 35]
- 4) Heavy rain มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [35.1 59.81 65.3 90]
- 5) Veryheavy rain มีลักษณะรูปร่างฟัซซีเซตเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู (Trapezoid) และมีค่าอยู่ในช่วง [90.1 94.56 96.35 100]



$$\therefore \mu(z = \text{rain}3) = 18.3$$

รูปที่ 3.43 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของปริมาณน้ำฝน  
Rainfall (mm)

#### 3.7.1.4 Defuzzification

ใช้วิธี Centroid ในการ Defuzzification โดยการหาค่า Center of Gravity (COG) ดังนี้

$$COG = \frac{\int_a^b \mu_A(x) x dx}{\int_a^b \mu_A(x) dx} = \frac{\sum_{x=a}^b \mu_A(x) x}{\sum_{x=a}^b \mu_A(x)} = 5.18 \quad (3.3)$$

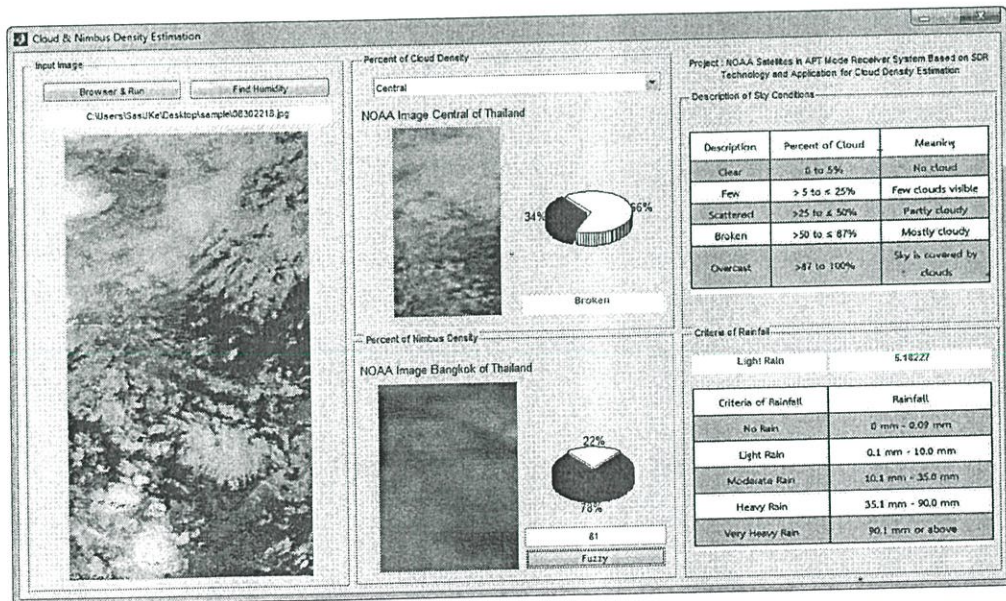
จะได้ค่าปริมาณน้ำฝน คือ 5.18 mm โดยจะอยู่ในเกณฑ์ฝนเล็กน้อย ซึ่งตรงกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนของกรมอุตุนิยมวิทยา

### 3.8 การออกแบบ GUI (Graphic User Interface)

GUI (Graphical user Interface) เป็นวิธีการให้ความสะดวกแก่ผู้ใช้คอมพิวเตอร์ให้ติดต่อสื่อสารกับเครื่องคอมพิวเตอร์โดยผ่านทางภาพ เช่น ใช้เมาส์กดเลือกสัญลักษณ์ (Icon) แทนการพิมพ์คำสั่งตั้งแต่ก่อน หรือการเลือกคำสั่งตามรายการเลือกที่เรียกว่าระบบเมนู

#### 3.8.1 การสร้าง GUI (Graphic User Interface)

Cloud & Nimbus Density Estimation เป็น GUI (Graphic User Interface) ที่ถูกสร้างขึ้นมาจากโปรแกรม MATLAB เพื่อให้สามารถใช้งานได้ง่ายและสะดวกมากขึ้นสำหรับผู้ใช้ (User) ในการคำนวณค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในแต่ละภูมิภาคต่างๆ ของไทย และเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเขตพื้นที่ของกรุงเทพมหานคร ตลอดจนไปถึงการคำนวณค่าประมาณปริมาณน้ำฝน (Rainfall) ที่อาจตกได้ในเขตพื้นที่ของกรุงเทพมหานคร โดยที่โปรแกรมนี้จะมีรูปแบบดังรูปที่ 3.44

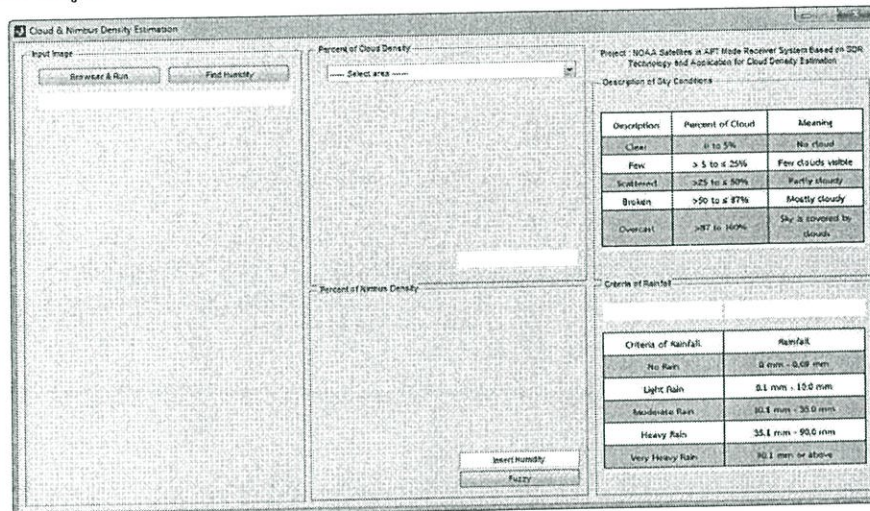


รูปที่ 3.44 รูปแบบของโปรแกรม Cloud & Nimbus Density Estimation

## การใช้งานโปรแกรม Cloud & Nimbus Density Estimation

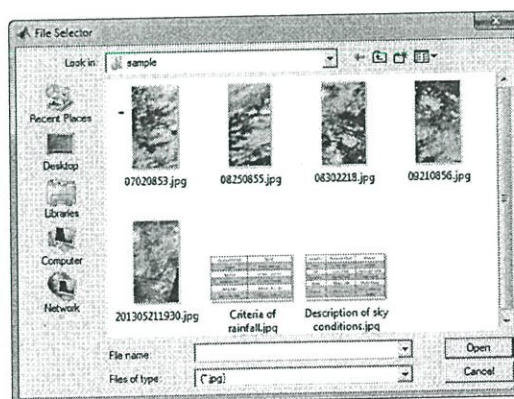
3.8.1.1 เริ่มจากการเปิดหน้าโปรแกรมขึ้นมาเพื่อใช้งาน ซึ่งจะมีรูปแบบ

โปรแกรม ดังรูปที่ 3.45



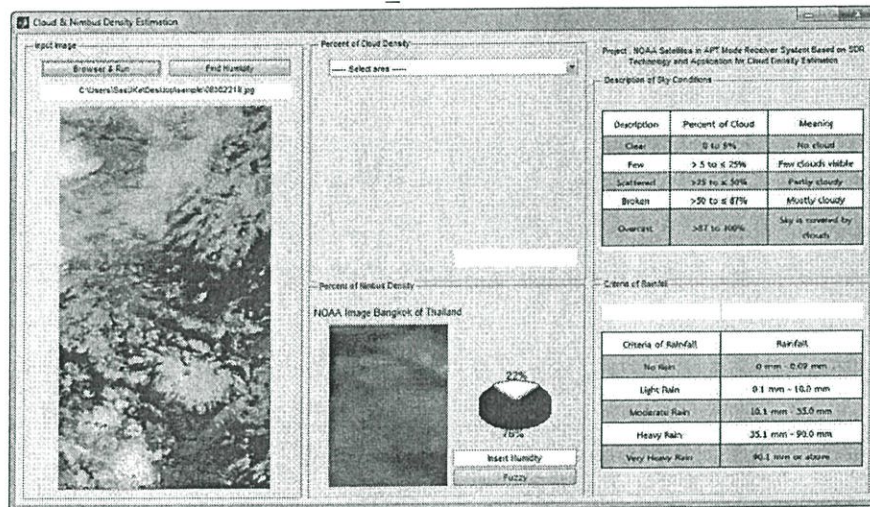
รูปที่ 3.45 รูปแบบโปรแกรมที่ยังไม่ได้ทำการใส่อินพุต

3.8.1.2 จากนั้นทำการใส่อินพุตให้กับโปรแกรม โดยจะเป็นภาพถ่ายดาวเทียม NOAA ที่ได้จากโปรแกรม WXtoImg ซึ่งผ่านการทำ Geo-Referencing เพื่อให้ได้ภาพอินพุตเฉพาะพื้นที่ของประเทศไทยในการใส่ภาพอินพุตทำได้โดย กดที่ปุ่ม Browser & Run จากนั้นจะมีหน้าต่างที่ชื่อ File Selector ขึ้นมาเพื่อให้เลือกภาพอินพุต ดังรูปที่ 3.46



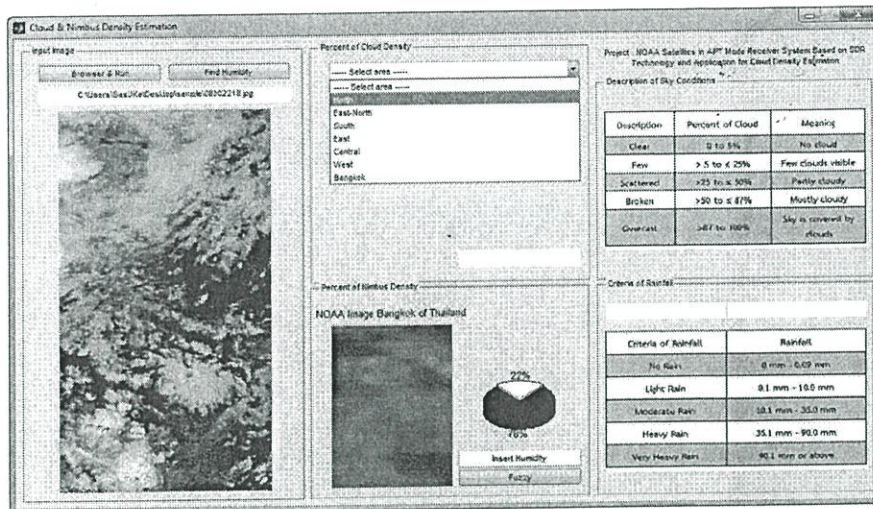
รูปที่ 3.46 รูปแบบของ File Selector

3.8.1.3 เมื่อทำการเลือกภาพเสร็จ ให้รอโปรแกรมสักพัก เพื่อที่โปรแกรมทำการคำนวณค่าคำนวณเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในแต่ละภูมิภาคต่างๆ ของไทย และเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในเขตพื้นที่ของกรุงเทพมหานคร เมื่อโปรแกรมคำนวณเสร็จจะมีรูปแบบ ดังรูปที่ 3.47



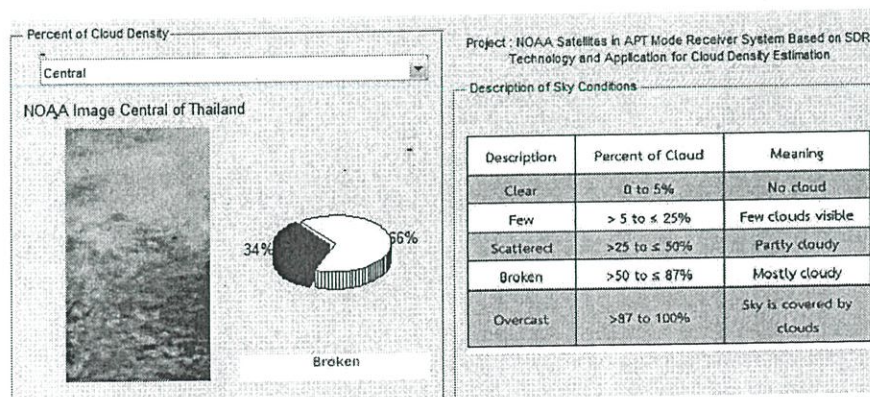
รูปที่ 3.47 รูปของโปรแกรมเมื่อทำการคำนวณเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของ Cloud และ Nimbus

3.8.1.4 จากรูปที่ 4 จะเห็นได้ว่าในช่องของ Percent of Cloud Density ยังไม่มีภาพเอาท์พุทปรากฏออกมา เพื่อที่จะให้ภาพเอาท์พุทปรากฏออกมา ต้องทำการเลือกภูมิภาคที่ต้องการทราบเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภูมิภาคนั้นเสียก่อน โดยการกดเลือกภูมิภาคที่ช่อง Select area ดังรูปที่ 3.48



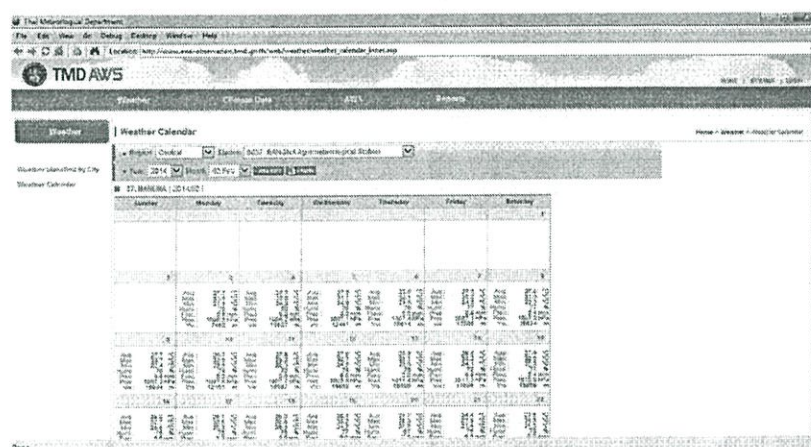
รูปที่ 3.48 รูปแบบในการเลือกให้แสดงค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของ Cloud ในแต่ละภูมิภาค

3.8.1.5 หลังจากเลือกภูมิภาคเสร็จแล้วภาพก็จะปรากฏออกมาแสดงในช่อง Percent of Cloud Density เช่นเดียวกันกับในช่องของ Percent of Nimbus Density ซึ่งจากภาพจะแสดงภาพของแต่ละภูมิภาคที่ได้เลือกไป และกราฟแสดงเปอร์เซ็นต์ของความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) และเกณฑ์ของเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆต่างๆ สามารถดูเปรียบเทียบได้จากตารางด้านขวา ดังรูปที่ 3.49



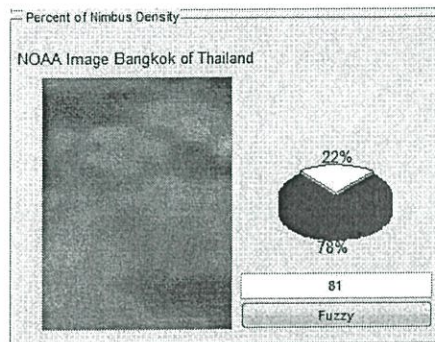
รูปที่ 3.49 รูปแบบของส่วนแสดงผลเปอร์เซ็นต์ค่าความหนาแน่นของเมฆ (Cloud)

3.8.1.6 จากนั้นเพื่อที่จะทำการคำนวณค่าประมาณของปริมาณน้ำฝนที่อาจตก เริ่มจากการใส่ค่าความชื้นในบรรยากาศของวันที่เราต้องการคำนวณประมาณค่าปริมาณน้ำฝน ซึ่งสามารถนำค่าความชื้นของวันนั้นมาได้จากกดไปที่ปุ่ม Find Humidity เพื่อที่จะสามารถลิงค์ไปยังเว็บไซต์ [http://www.awsobservation.tmd.go.th/web/weather/weather\\_calendar\\_inner.asp](http://www.awsobservation.tmd.go.th/web/weather/weather_calendar_inner.asp) ดังรูปที่ 3.50



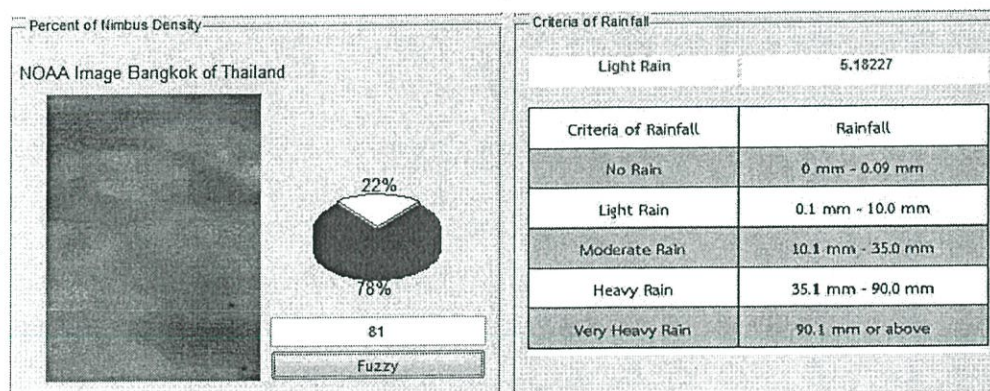
รูปที่ 3.50 แสดงหน้าเว็บไซต์ที่สามารถหาค่าความชื้น

3.8.1.7 เมื่อได้ค่าความชื้นของวันที่จะทำการคำนวณ นำค่าความชื้นที่ได้มาใส่ในช่อง Insert Humidity ดังรูปที่ 3.51 ซึ่งจากรูปเราใส่ค่าความชื้นในวันที่จะทำการคำนวณที่ได้จากเว็บไซต์คือ 81



รูปที่ 3.51 แสดงการใส่ค่าความชื้น

3.8.1.8 เมื่อใส่ค่าความชื้นเสร็จให้กดไปที่ปุ่ม Fuzzy เพื่อทำการคำนวณหาค่าประมาณของปริมาณน้ำฝนที่อาจจะตกในเวลาใกล้เคียงนั้น และในส่วนของแสดงผลก็จะแสดงค่าประมาณของปริมาณน้ำฝนร่วมกับเกณฑ์ของปริมาณน้ำฝนที่เป็นตัวหนังสือสีแดง ที่สามารถอ้างอิงได้จากตารางด้านขวาเมื่อ ดังรูปที่ 3.52



รูปที่ 3.52 รูปแบบของส่วนแสดงผลของค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ปริมาณน้ำฝนและเกณฑ์ปริมาณน้ำฝน

3.8.1.9 เสร็จสิ้นการคำนวณหาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในแต่ละภูมิภาคต่างๆ ของไทย และค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน

(Nimbus) ในเขตพื้นที่ของกรุงเทพมหานคร และการคำนวณค่าประมาณปริมาณน้ำฝน (Rainfall) ที่ตกได้ และแสดงเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนตามเกณฑ์จากกรมอุตุนิยมวิทยา ในเขตพื้นที่ของ กรุงเทพมหานคร

### 3.9 เครื่องมือที่ใช้ในการทดลอง

- สายอากาศ Cross dipole
- Bias Tee
- USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB
- โปรแกรมติดตามดาวเทียม (Software Satellite Tracking: Orbitron)
- โปรแกรมรับสัญญาณ (Software Receiver: SDRSharp)
- โปรแกรมประมวลผลภาพ (Software Decoder: Wxtolmg)
- โปรแกรมการคำนวณ (MATLAB)

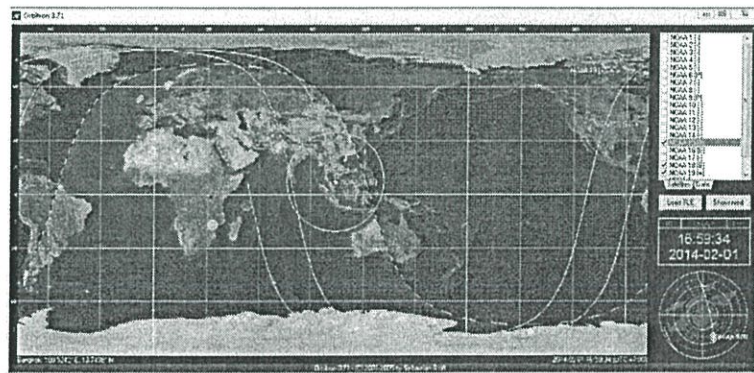
### 3.10 การจัดเก็บผลการทดลอง

ทำการเชื่อมต่อระบบให้พร้อมใช้งานทุกอย่าง เมื่อมีการโคจรของดาวเทียมผ่านตำแหน่งของ Ground Station ระบบรับสัญญาณก็จะทำการรับสัญญาณจนท้ายที่สุดได้เป็นภาพถ่ายดาวเทียมโดยอัตโนมัติผ่านการทำงานของซอฟต์แวร์ต่างๆ ตามที่ตั้งค่าไว้ จากนั้นภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้ก็จะถูกนำไปเป็นอินพุตในการคำนวณหาเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆในภาพถ่ายดาวเทียมที่รับได้มา โดยนำไปคำนวณเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆในภาคต่างๆ ของประเทศไทย และ กรุงเทพมหานคร ซึ่งจะนำเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝนในกรุงเทพมหานคร และ ข้อมูลจากตารางปฏิทินสภาพอากาศของกรมอุตุนิยมวิทยา มาประมวลหาปริมาณน้ำฝนตามเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนของกรมอุตุนิยมวิทยาในแต่ละวัน

## บทที่ 4

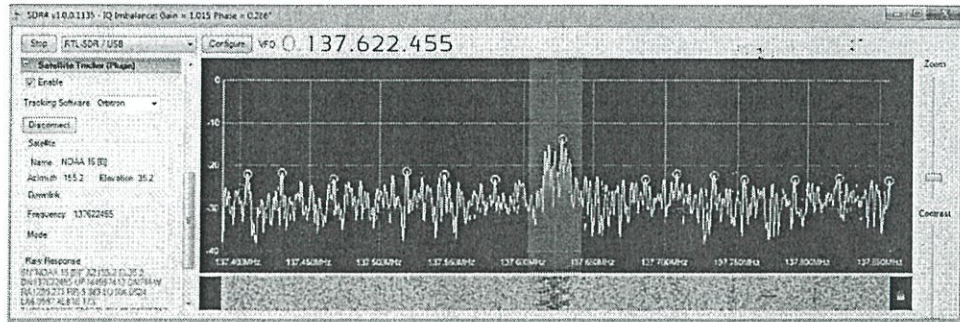
### ผลการทดลอง

จากการทดสอบ โดยเริ่มจากการตรวจสอบที่ดาวเทียม NOAA จะเคลื่อนผ่านประเทศไทย จากนั้นทำการเซ็ระบบ เริ่มจากติดตั้งเสาอากาศแบบ Turnstile antenna จากนั้นต่อเข้ากับเครื่องรับสัญญาณ SDR (Software Define Radio) แบบ USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB โดยมีซอฟต์แวร์ Orbitron เพื่อทำการติดตามการโคจรของดาวเทียม NOAA ดังรูปที่ 4.1 โดยจะพบว่าในแต่ละวันดาวเทียม แต่ละดวงจะโคจรผ่านเหนือตำแหน่งที่ตั้งของประเทศไทย วันละประมาณ 3-4 ครั้ง/ดวง นั่นก็เท่ากับในแต่ละวันเราสามารถรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA ได้วันละประมาณ 10-12 ครั้ง



รูปที่ 4.1 วงโคจรขณะรับสัญญาณของซอฟต์แวร์ Orbitron

เมื่อดาวเทียมโคจรผ่านตำแหน่งที่ระยะการส่งสัญญาณของดาวเทียมสามารถส่งได้ซอฟต์แวร์ SDRSharp จะทำการรับสัญญาณดังรูปที่ 4.2



รูปที่ 4.2 สเปกตรัมของสัญญาณบนซอฟต์แวร์ SDRSharp

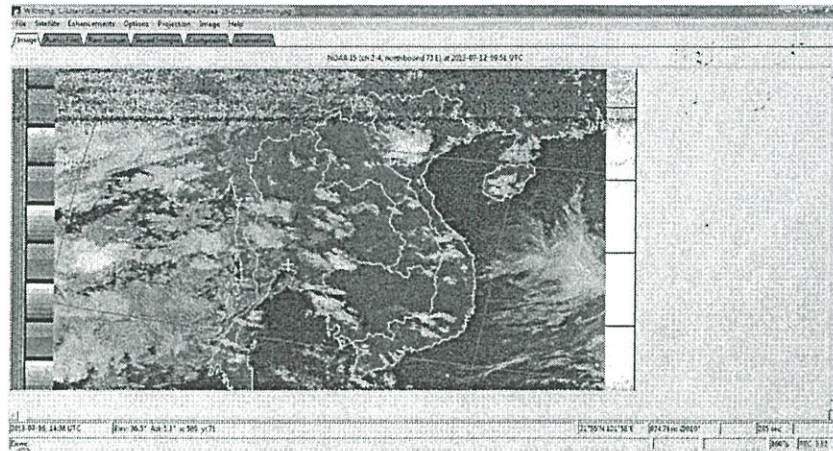
ซึ่งสัญญาณที่ได้จะมีกำลังประมาณ 18-20 dBm และค่า SNR สามารถหาได้จากสมการที่ 4.1

$$SNR_{dB} = 10 \log_{10} \left( \frac{P_{signal}}{P_{noise}} \right) = P_{signal,dB} - P_{noise,dB} \quad (4.1)$$

$$\text{เมื่อ } P_{signal} = 20 \text{ dBm} \quad P_{noise} = 5 \text{ dBm}$$

จะสามารถหาค่าประมาณได้ คือ  $20 \text{ dBm} - 5 \text{ dBm} = 15 \text{ dB}$

จากนั้นซอฟต์แวร์ SDRSharp จะส่งสัญญาณเสียงไปยังซอฟต์แวร์ WXtoImg เพื่อทำการถอดรหัสจากสัญญาณเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม ดังรูปที่ 4.3 โดยผ่านกระบวนการ Audio piping ซึ่งกระบวนการเป็นการบวนการส่งสัญญาณเสียงจากซอฟต์แวร์ SDRSharp ไปยัง WXtoImg จนสุดท้ายได้เป็นภาพถ่ายดาวเทียมและนำภาพถ่ายดาวเทียมนั้นไปวิเคราะห์ต่อไป



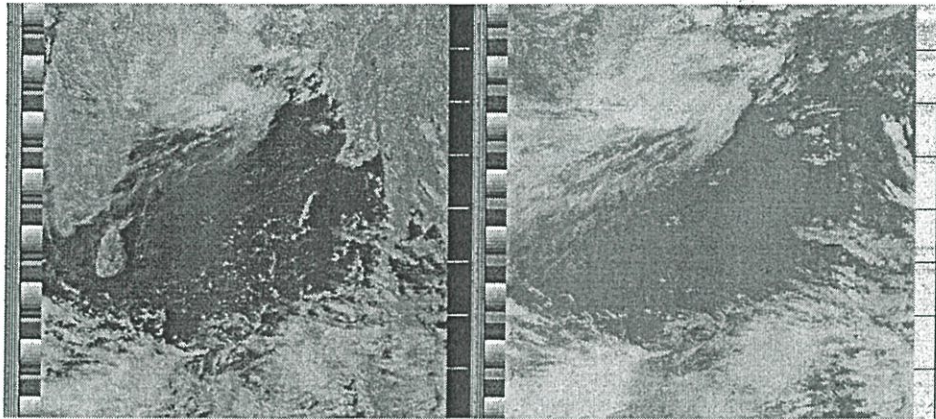
รูปที่ 4.3 รูปขณะรับสัญญาณของซอฟต์แวร์ WXtoImg

จากนั้นนำภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้ไปประมวลผลในโปรแกรม MATLAB เพื่อวิเคราะห์และประมวลผลปริมาณเมฆจากความหนาแน่นของเมฆซึ่งบอกค่าเป็นเปอร์เซ็นต์ โดยสามารถจัดแบ่งเปอร์เซ็นต์เมฆ (Cloud) เป็นเกณฑ์บนท้องฟ้าได้ตามระดับ 5 ระดับ

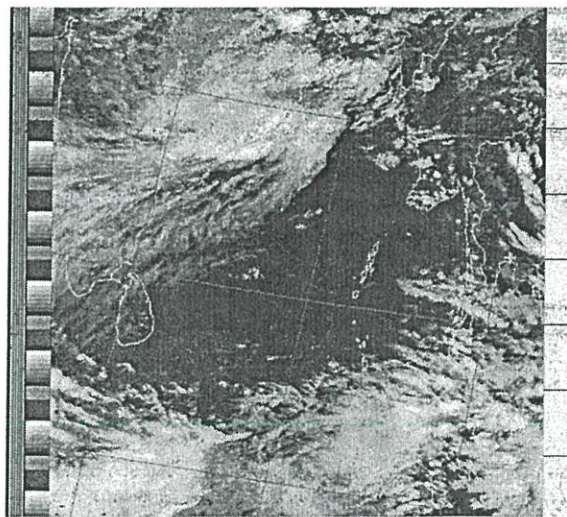
#### 4.1 ผลการทดลองรับสัญญาณจากระบบรับสัญญาณภาพถ่ายดาวเทียม NOAA

##### 4.1.1 ผลการทดลองรับสัญญาณ ครั้งที่ 1

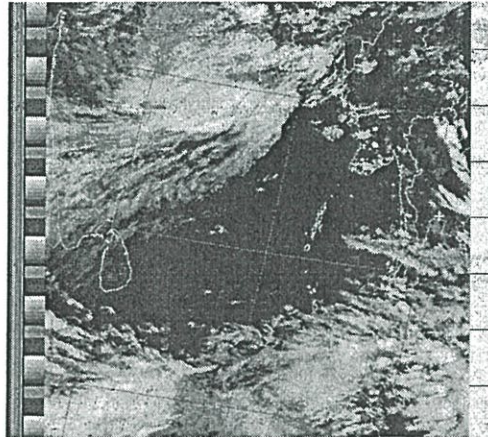
จากการทดลองรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA มาประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียมผ่านโปรแกรม WXtoImg ของดาวเทียม NOAA 15 มุม 27 W วันที่ 28 สิงหาคม 2556 ในเวลา 14:30 น. ในโหมด Normal จะแบ่งเป็น Ch A และ Ch B ดังรูปที่ 4.4 ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.5 และในโหมด MCIR map color IR เป็นโหมดภาพสีที่แสดงให้เห็นเมฆ และพื้นน้ำ พื้นดิน อย่างชัดเจนดังรูปที่ 4.6



รูปที่ 4.4 NOAA 15 มุม 27 W ในโหมด Normal



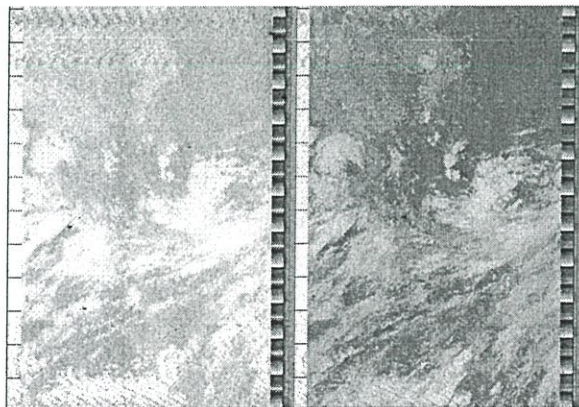
รูปที่ 4.5 NOAA 15 มุม 27 W ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)



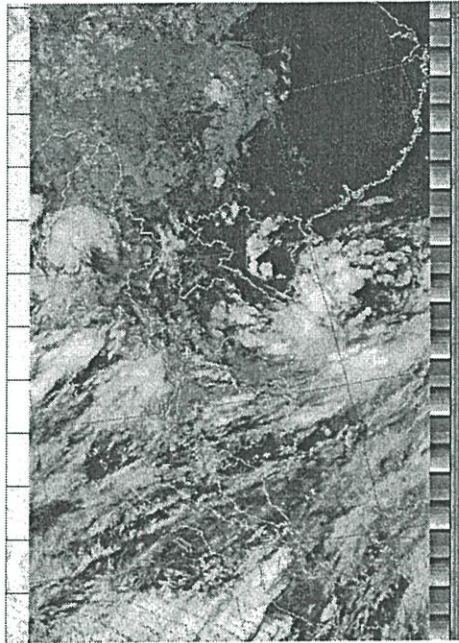
รูปที่ 4.6 NOAA 15 มุม 27 W ในโหมด MCIR map color IR

#### 4.1.2 ผลการทดลองรับสัญญาณ ครั้งที่ 2

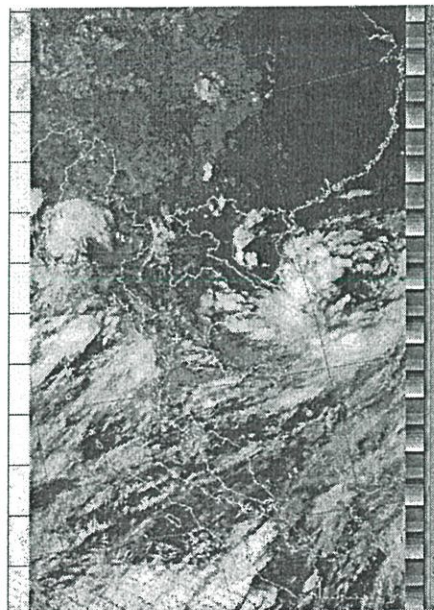
จากการทดลองรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA มาประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียมผ่านโปรแกรม WXtolmg ของดาวเทียม NOAA 15 มุม 67 E วันที่ 16 กันยายน 2556 ในเวลา 05.03 น. ในโหมด Normal จะแบ่งเป็น Ch A และ Ch B ดังรูปที่ 4.7 ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.8 และในโหมด MCIR map color IR เป็นโหมดภาพสีที่แสดงให้เห็นเมฆ และพื้นน้ำ พื้นดิน อย่างชัดเจนดังรูปที่ 4.9



รูปที่ 4.7 NOAA 15 มุม 67 E ในโหมด Normal



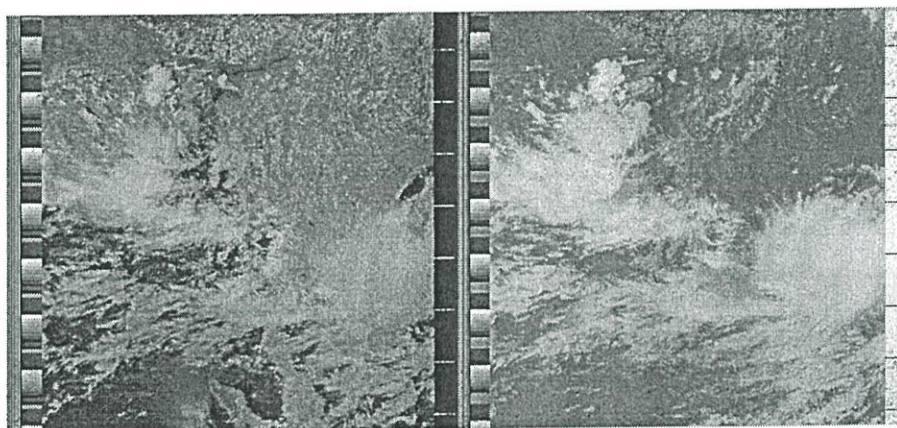
รูปที่ 4.8 NOAA 15 มุม 67 E ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)



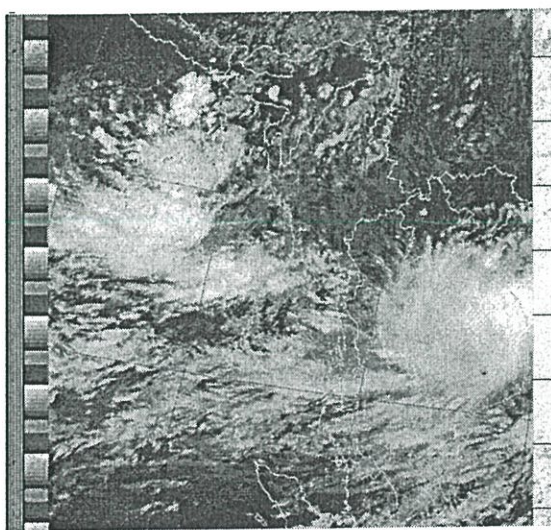
รูปที่ 4.9 NOAA 15 มุม 67 E ในโหมด MCIR map color IR

### 4.1.3 ผลการทดลองรับสัญญาณ ครั้งที่ 3

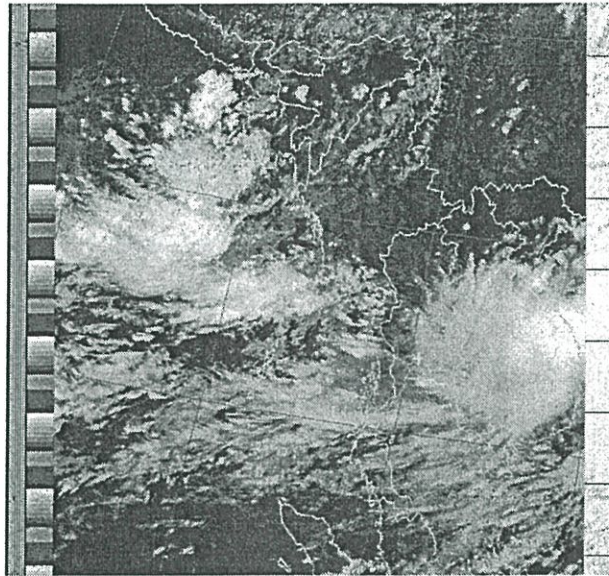
จากการทดลองรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA มาประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียมผ่านโปรแกรม WXtoimg ของดาวเทียม NOAA 19 มุม 53 E วันที่ 18 กันยายน 2556 ในเวลา 14.04 น. ในโหมด Normal จะแบ่งเป็น Ch A และ Ch B ดังรูปที่ 4.10 ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.11 และในโหมด MCIR map color IR เป็นโหมดภาพสีที่แสดงให้เห็นเมฆ และพื้นน้ำ พื้นดิน อย่างชัดเจนดังรูปที่ 4.12



รูปที่ 4.10 NOAA 19 มุม 53 E ในโหมด Normal



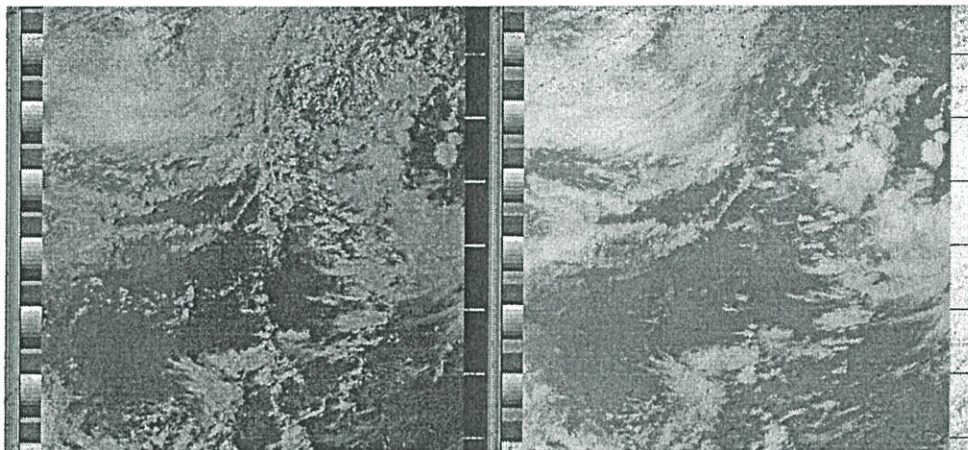
รูปที่ 4.11 NOAA 19 มุม 53 E ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)



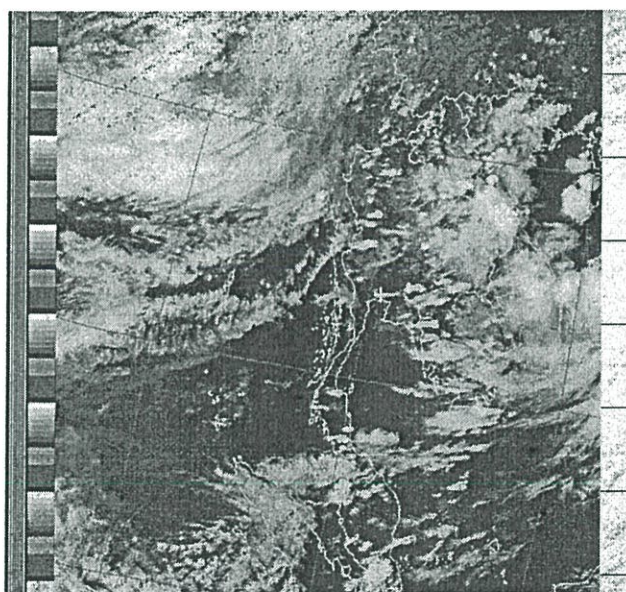
รูปที่ 4.12 NOAA 19 มุม 53 E ในโหมด MCIR map color IR

#### 4.1.4 ผลการทดลองรับสัญญาณ ครั้งที่ 4

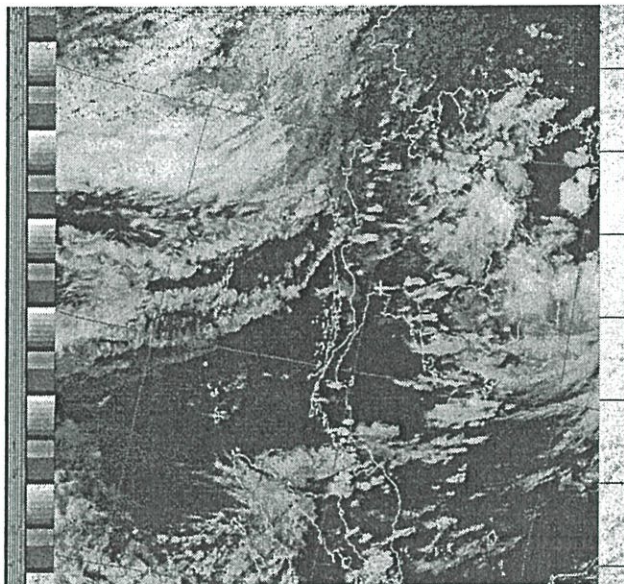
จากการทดลองรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA มาประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียมผ่านโปรแกรม WXtoimg ของดาวเทียม NOAA 18 มุม 69 W วันที่ 26 กันยายน 2556 ในเวลา 15.45 น. ในโหมด Normal จะแบ่งเป็น Ch A และ Ch B ดังรูปที่ 4.13 ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.14 และในโหมด MCIR map color IR เป็นโหมดภาพสีที่แสดงให้เห็นเมฆ และพื้นน้ำ พื้นดิน อย่างชัดเจนดังรูปที่ 4.15



รูปที่ 4.13 NOAA 18 มุม 69 W ในโหมด Normal



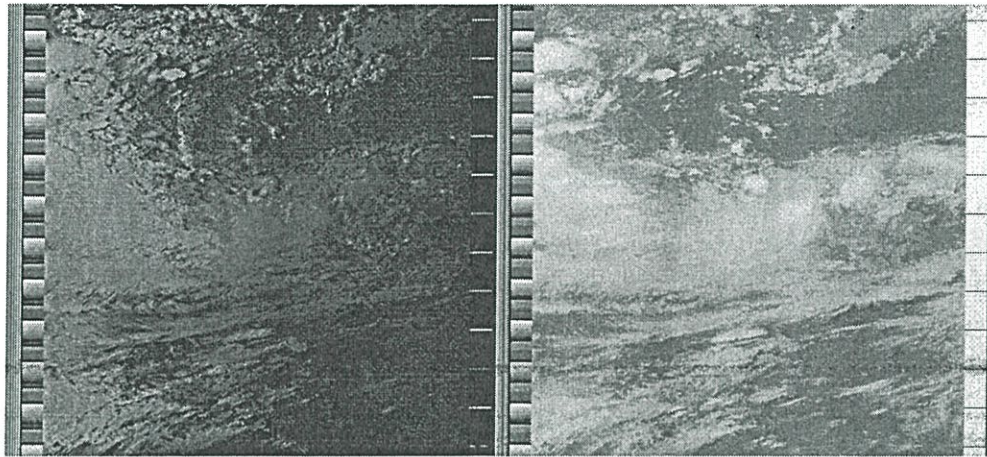
รูปที่ 4.14 NOAA 18 มุม 69 W ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)



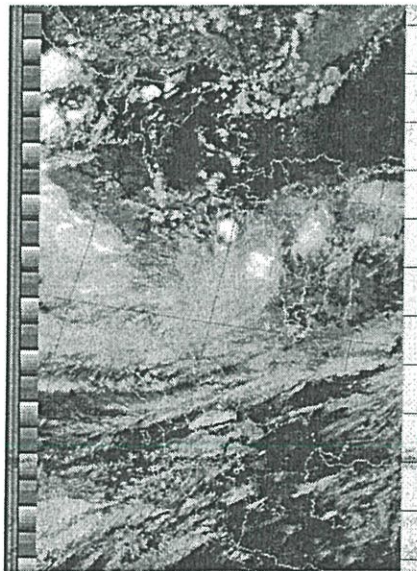
รูปที่ 4.15 NOAA 18 มุม 69 W ในโหมด MCIR map color IR

#### 4.1.5 ผลการทดลองรับสัญญาณ ครั้งที่ 5

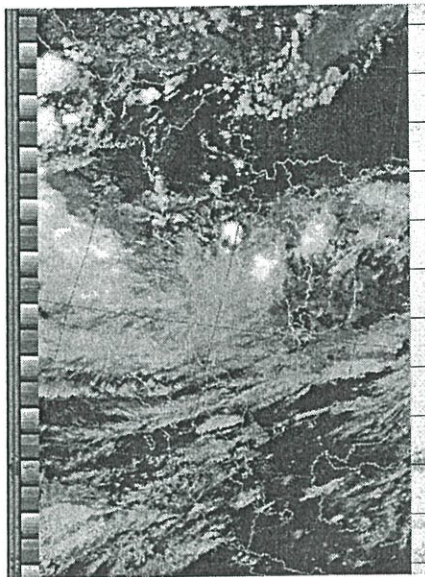
จากการทดลองรับสัญญาณจากดาวเทียม NOAA มาประมวลผลเป็นภาพถ่ายดาวเทียมผ่านโปรแกรม WXtolmg ของดาวเทียม NOAA 15 มุม 85 W วันที่ 19 กันยายน 2556 ในเวลา 15.45 น. ในโหมด Normal จะแบ่งเป็น Ch A และ Ch B ดังรูปที่ 4.16 ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.17 และในโหมด MCIR map color IR เป็นโหมดภาพสีที่แสดงให้เห็นเมฆ และพื้นน้ำ พื้นดิน อย่างชัดเจนดังรูปที่ 4.18



รูปที่ 4.16 NOAA 15 มม 85 W ในโหมด Normal



รูปที่ 4.17 NOAA 15 มม 85 W ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only)



รูปที่ 4.18 NOAA 15 มุม 85 W ในโหมด MCIR map color

#### 4.2 ผลการทดลองการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB เพื่อวิเคราะห์และประมวลผลหาความหนาแน่นของเมฆ (Cloud)

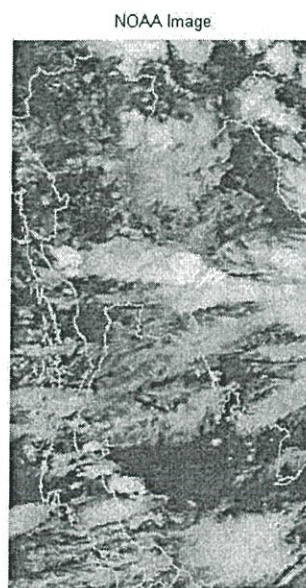
โดยในการหาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ โดยใช้ค่าอุณหภูมิความสว่าง (Brightness temperature) ที่ได้มาประมวลผล ซึ่งจะใช้ค่าอุณหภูมิความสว่าง ตั้งแต่ 10 องศาเซลเซียสขึ้นไป และสามารถแบ่งได้ตามเกณฑ์ ดังตารางที่ 4.1

ตารางที่ 4.1 เกณฑ์จำนวนเมฆในท้องฟ้า

จำนวนเมฆ	เปอร์เซ็นต์เมฆ (Cloud)	ความหมาย
ท้องฟ้าแจ่มใส (Clear)	0 ถึง 5%	ไม่มีเมฆ
ท้องฟ้าโปร่ง (Few)	> 5 ถึง ≤ 25%	ท้องฟ้ามีเมฆเล็กน้อย
มีเมฆบางส่วน (Scattered)	>25 ถึง ≤ 50%	ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง
มีเมฆมาก (Broken)	>50 ถึง ≤ 87%	ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่
มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast)	>87 ถึง 100%	ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

#### 4.2.1 ผลการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB ครั้งที่ 1

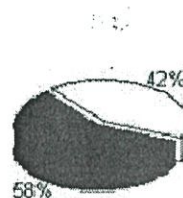
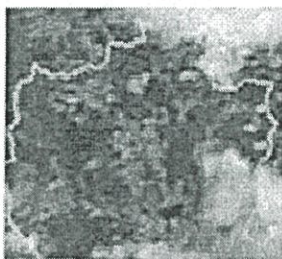
เมื่อได้รับภาพจากโปรแกรม Wxtolmg โดยเป็นภาพที่ตัดเฉพาะประเทศไทย ตามพิกัดภูมิศาสตร์ ภาพถ่ายดาวเทียม NOAA 18 มุม 89 E วันที่ 27 สิงหาคม 2556 เวลา 08:33 UTC ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.19 และทำการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB หาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภาคต่างๆ ดังรูปที่ 4.20-4.25 และ กรุงเทพมหานคร ดังรูปที่ 4.26



รูปที่ 4.19 NOAA 18 มุม 89 E โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)

ในภาคเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 42% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

NOAA Image North of Thailand



รูปที่ 4.20 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 42 %

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 71% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

NOAA Image East-North of Thailand



รูปที่ 4.21 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 71 %

ในภาคกลาง มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 63% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

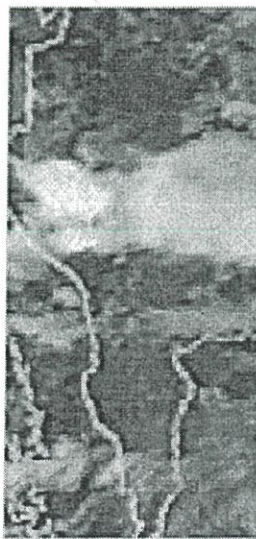
NOAA Image Central of Thailand



รูปที่ 4.22 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 63 %

ในภาคตะวันตก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 45% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

NOAA Image -West of Thailand



รูปที่ 4.23 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 45 %

ในภาคตะวันออก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 92% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

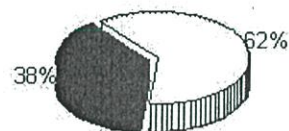
NOAA Image East of Thailand



รูปที่ 4.24 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 92 %

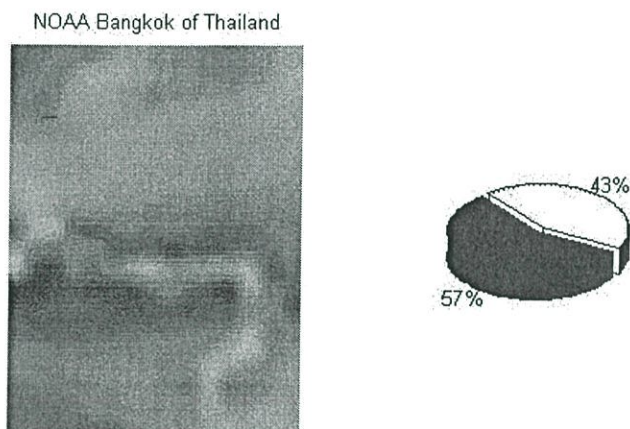
ในภาคใต้ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 62% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

NOAA Image South of Thailand



รูปที่ 4.25 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 62 %

ในกรุงเทพมหานคร มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 43% ซึ่งจัดอยู่ใน  
 เกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง



รูปที่ 4.26 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 43 %

#### 4.2.2 ผลการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB ครั้งที่ 2

เมื่อได้รับภาพจากโปรแกรม Wxtolmg โดยเป็นภาพที่ตัดเฉพาะประเทศไทย  
 ตามพิกัดภูมิศาสตร์ ภาพถ่ายดาวเทียม NOAA 18 มุม 51 W วันที่ 25 สิงหาคม 2556 เวลา 08:55  
 UTC ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal  
 infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.27 และทำการประมวลผลในโปรแกรม  
 MATLAB หาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภาคต่างๆ ดังรูปที่ 4.28-4.33 และ  
 กรุงเทพมหานคร ดังรูปที่ 4.34

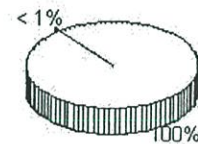
NOAA Image



รูปที่ 4.27 NOAA 18 มม 51 W โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆประมาณ (Cloud) 99.5% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

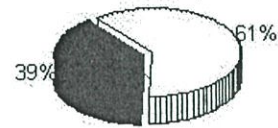
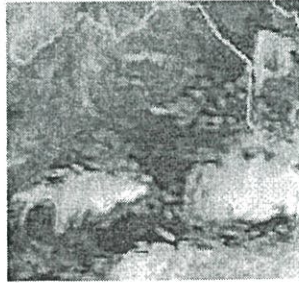
NOAA Image North of Thailand



รูปที่ 4.28 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 100 %

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 61% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

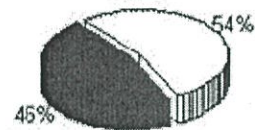
NOAA Image East-North of Thailand



รูปที่ 4.29 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 61 %

ในภาคกลาง มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 54% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

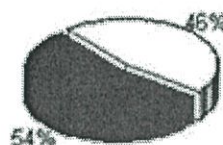
NOAA Image Central of Thailand



รูปที่ 4.30 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 54 %

ในภาคตะวันตก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 46% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

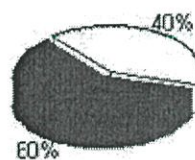
NOAA Image -West of Thailand



รูปที่ 4.31 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 46 %

ในภาคตะวันออก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 40% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์ มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

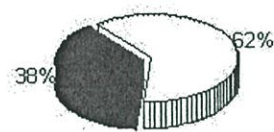
NOAA Image East of Thailand



รูปที่ 4.32 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 40 %

ในภาคใต้ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 62% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

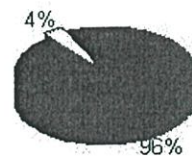
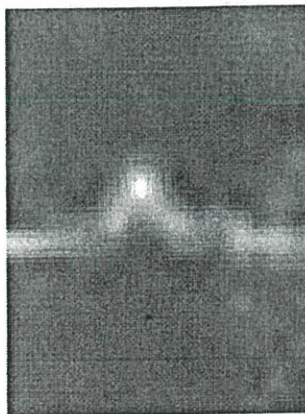
NOAA Image South of Thailand



รูปที่ 4.33 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 62 %

ในกรุงเทพมหานคร มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 4% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์ท้องฟ้าแจ่มใส (Clear) คือ ท้องฟ้าไม่มีเมฆ

NOAA Bangkok of Thailand



รูปที่ 4.34 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 4 %

### 4.2.3 ผลการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB ครั้งที่ 3

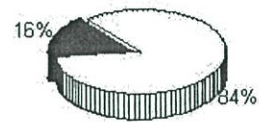
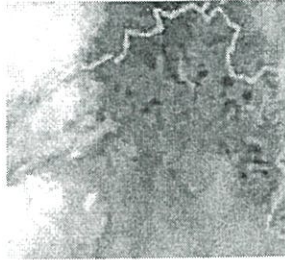
เมื่อได้รับภาพจากโปรแกรม Wxtolmg โดยเป็นภาพที่ตัดเฉพาะประเทศไทย ตามพิกัดภูมิศาสตร์ ภาพถ่ายดาวเทียม NOAA 15 มุม 63 W วันที่ 15 กันยายน 2556 เวลา 22:27 UTC ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.35 และทำการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB หาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภาคต่างๆ ดังรูปที่ 4.36-4.41 และ กรุงเทพมหานคร ดังรูปที่ 4.42



รูปที่ 4.35 NOAA 15 มุม 63 W โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)

ในภาคเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 84% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

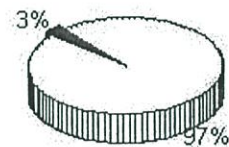
NOAA Image North of Thailand



รูปที่ 4.36 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 84 %

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆประมาณ (Cloud) 97% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

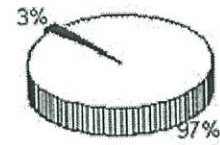
NOAA Image East-North of Thailand



รูปที่ 4.37 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 97 %

ในภาคกลาง มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆประมาณ (Cloud) 97% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

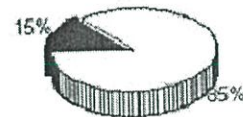
NOAA Image Central of Thailand



รูปที่ 4.38 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 97 %

ในภาคตะวันตก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 85% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

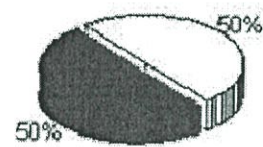
NOAA Image -West of Thailand



รูปที่ 4.39 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 85 %

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 50% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

NOAA Image East of Thailand



รูปที่ 4.40 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 50 %

ในภาคใต้ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 70% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

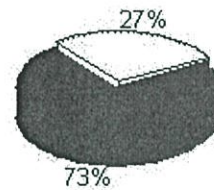
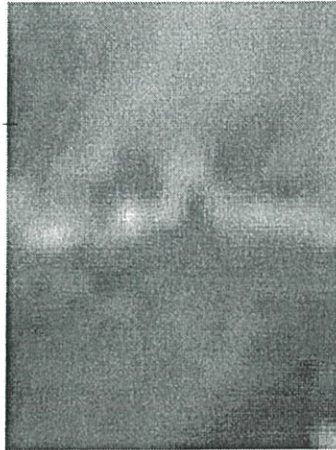
NOAA Image South of Thailand



รูปที่ 4.41 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 70 %

ในกรุงเทพมหานคร มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 27% ซึ่งจัดอยู่ใน  
 เกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

NOAA Bangkok of Thailand



รูปที่ 4.42 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 27 %

#### 4.2.4 ผลการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB ครั้งที่ 4

เมื่อได้รับภาพจากโปรแกรม Wxtolmg โดยเป็นภาพที่ตัดเฉพาะประเทศไทย  
 ตามพิกัดภูมิศาสตร์ ภาพถ่ายดาวเทียม NOAA 15 มุม 49 E วันที่ 2 สิงหาคม 2556 เวลา 09:34  
 UTC ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal  
 infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.43 และทำการประมวลผลในโปรแกรม  
 MATLAB หาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภาคต่างๆ ดังรูปที่ 4.44-4.49 และ  
 กรุงเทพมหานคร ดังรูปที่ 4.50

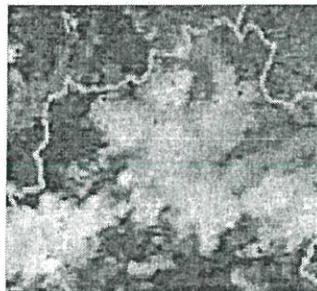
NOAA Image



รูปที่ 4.43 NOAA 15 มุม 49 E โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)

ในภาคเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 57% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

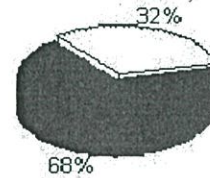
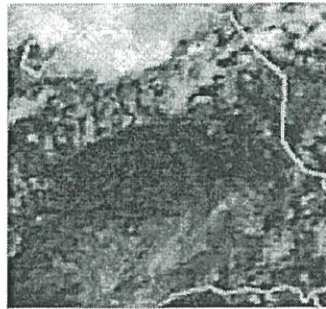
NOAA Image North of Thailand



รูปที่ 4.44 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 57 %

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 32% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

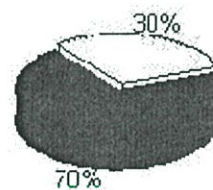
NOAA Image East-North of Thailand



รูปที่ 4.45 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 32 %

ในภาคกลาง มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 30% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆบางส่วน (Scattered) คือ ท้องฟ้ามีเมฆกระจายปานกลาง

NOAA Image Central of Thailand



รูปที่ 4.46 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 30 %

ในภาคตะวันตก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 57% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

NOAA Image -West of Thailand



รูปที่ 4.47 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 57 %

ในภาคตะวันออก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 70% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

NOAA Image East of Thailand



รูปที่ 4.48 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 70 %

ในภาคใต้ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆประมาณ (Cloud) 89% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

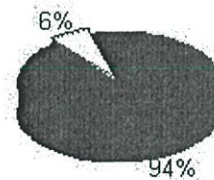
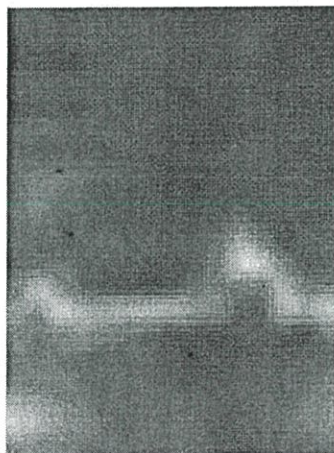
NOAA Image South of Thailand



รูปที่ 4.49 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 89 %

ในกรุงเทพมหานคร มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 6% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์ท้องฟ้าโปร่ง (Few) คือ ท้องฟ้ามีเมฆเล็กน้อย

NOAA Bangkok of Thailand



รูปที่ 4.50 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 6 %

#### 4.2.5 ผลการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB ครั้งที่ 5

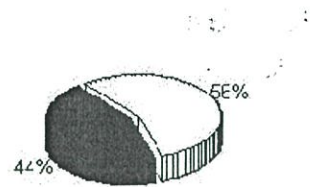
เมื่อได้รับภาพจากโปรแกรม Wxtolmg โดยเป็นภาพที่ตัดเฉพาะประเทศไทย ตามพิกัดภูมิศาสตร์ ภาพถ่ายดาวเทียม NOAA 19 มุม 78 E วันที่ 13 กันยายน 2556 เวลา 18:54 UTC ในโหมด Contrast enhance (NOAA ch B only) เป็นโหมดที่ใช้ Sensor 4 (Thermal infrared) ซึ่งเป็นโหมดที่แสดงค่าอุณหภูมิ ดังรูปที่ 4.51 และทำการประมวลผลในโปรแกรม MATLAB หาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภาคต่างๆ ดังรูปที่ 4.52-4.57 และ กรุงเทพมหานคร ดังรูปที่ 4.58



รูปที่ 4.51 NOAA 19 มุม 78 E โดยตัดเฉพาะประเทศไทย (I/P)

ในภาคเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 56% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

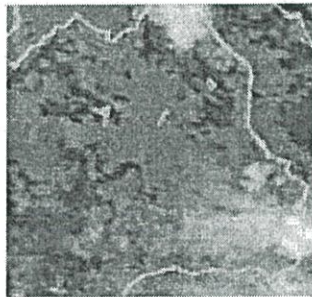
NOAA Image North of Thailand



รูปที่ 4.52 ภาคเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 56 %

ในภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 58% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

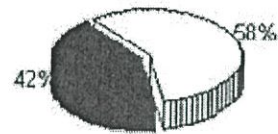
NOAA Image East-North of Thailand



รูปที่ 4.53 ภาคตะวันออกเฉียงเหนือ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 58 %

ในภาคกลาง มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 58% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

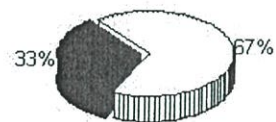
NOAA Image Central of Thailand



รูปที่ 4.54 ภาคกลาง มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 58 %

ในภาคตะวันตก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 67% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

NOAA Image -West of Thailand



รูปที่ 4.55 ภาคตะวันตก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 67 %

ในภาคตะวันออก มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 63% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่

NOAA Image East of Thailand



รูปที่ 4.56 ภาคตะวันออก มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 63 %

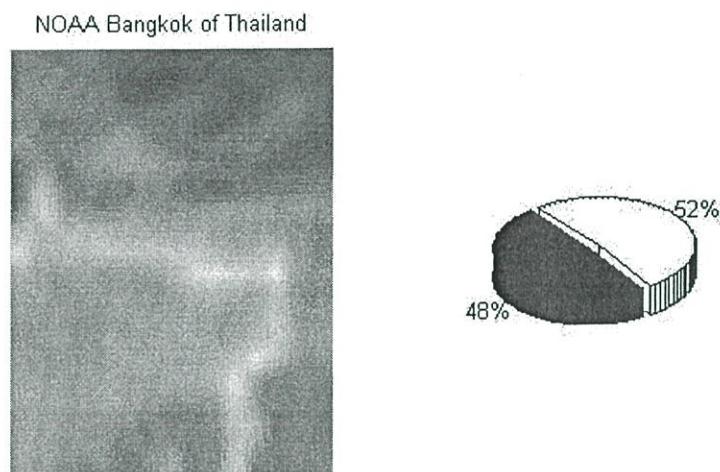
ในภาคใต้ มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆประมาณ (Cloud) 92% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆเต็มท้องฟ้า (Overcast) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมมาก

NOAA Image South of Thailand



รูปที่ 4.57 ภาคใต้ มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 92 %

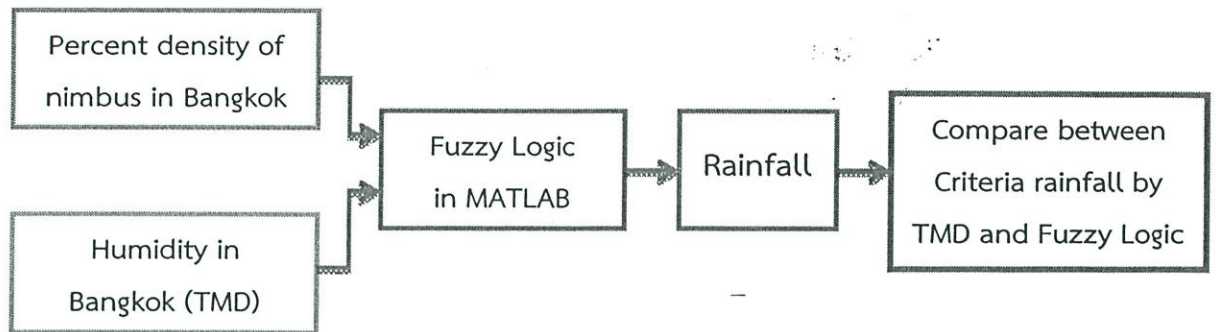
ในกรุงเทพมหานคร มีค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) 52% ซึ่งจัดอยู่ในเกณฑ์มีเมฆมาก (Broken) คือ ท้องฟ้ามีเมฆปกคลุมเป็นส่วนใหญ่



รูปที่ 4.58 กรุงเทพมหานคร มีค่าความหนาแน่นของเมฆ 52 %

#### 4.3 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และการประมวลผลจาก ฟัซซีลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB

เมื่อได้คำนวณหาค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ในกรุงเทพมหานคร แล้วจึงนำข้อมูลดังกล่าวและข้อมูลความชื้นจากกรมอุตุนิยมวิทยา ไปทำการประมวลผลจาก ฟัซซีลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB เพื่อหาปริมาณน้ำฝน และนำไปเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนที่ได้ มาเปรียบเทียบกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา ดังรูปที่ 4.59 ซึ่งจะนำข้อมูลมาทำการทดสอบทั้งหมด 12 เดือน ดังตารางที่ 4.3 – 4.14



รูปที่ 4.59 กระบวนการประมวลผลจากฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB

โดยเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนของกรมอุตุนิยมวิทยาจะแบ่งออกเป็น 5 ระดับ ดังนี้

ตารางที่ 4.2 เกณฑ์ปริมาณฝนของกรมอุตุนิยมวิทยา

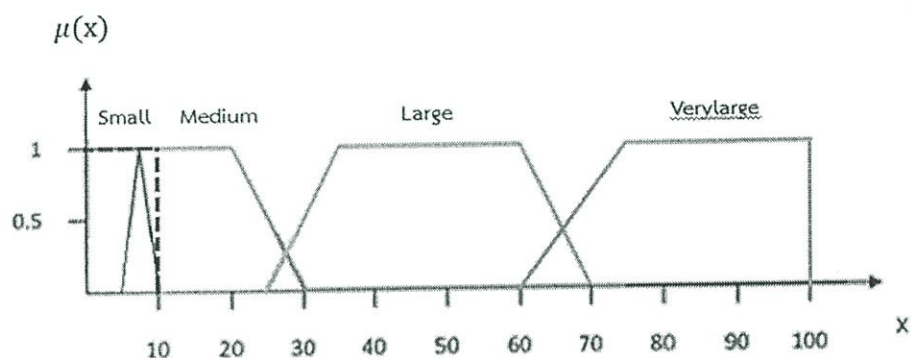
เกณฑ์ปริมาณน้ำฝน	ปริมาณน้ำฝน (mm)
ไม่มีฝน (No Rain)	0 - 0.09
ฝนเล็กน้อย (Light Rain)	0.1 - 10.0
ฝนปานกลาง (Moderate Rain)	10.1 - 35.0
ฝนหนัก (Heavy Rain)	35.1 - 90.0
ฝนหนักมาก (Very Heavy Rain)	90.1 ขึ้นไป

4.3.1 ตัวอย่างการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวัน จากกรมอุตุนิยมวิทยา และการประมวลผลจาก ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB

#### 4.3.1.1 ตัวอย่างการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยาครั้งที่ 1

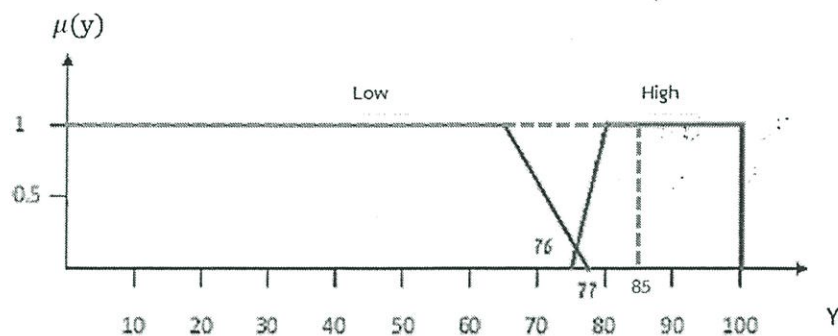
##### Fuzzification

จากค่าเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน Nimbus = 10% เมื่อนำไปผ่านกระบวนการฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของค่า Nimbus input ซึ่งอยู่ในพีชซีเซตของ Nimbus Medium และจะได้ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) มีค่าเท่ากับ 1 ดังรูปที่ 4.60



รูปที่ 4.60 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) (%)

และด้วยค่าความชื้น Humidity = 85% เมื่อนำไปผ่านกระบวนการฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของค่า Humidity input ซึ่งอยู่ในเซต Humidity High และจะได้ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น มีค่าเท่ากับ 1 ดังรูปที่ 4.61



รูปที่ 4.61 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น Humidity (%)

Rule evaluation

ในขั้นตอนนี้จะต้องใช้ Fuzzy Operation ในการดำเนินการ คือ

การตรวจสอบกฎที่เกิดขึ้น

Rule 1:

If x is Nimbus small  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is rain1  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

Rule 2:

If x is Nimbus medium  $\Rightarrow$  if 1  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[1,0] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

Rule 3:

If x is Nimbus large  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

Rule 4:

If x is Nimbus verylarge  $\Rightarrow$  if 0

or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 5:

If x is Nimbus small  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Light rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 6:

If x is Nimbus medium  $\Rightarrow$  if 1  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Light rain  $\Rightarrow$  then  $\min[1,1] = 1$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 1$$

Rule 7:

If x is Nimbus large  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Moderate rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule8:

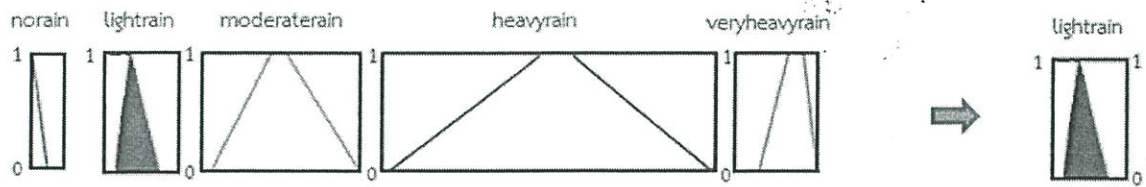
If x is Nimbus verylarge  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Heavy rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Aggregation

เป็นกระบวนการในการเอาท์พุทมารวมกันระหว่างแต่ละฟัซซีเซต

โดยพิจารณาค่า Max ในการทำ Aggregation จะได้ว่า



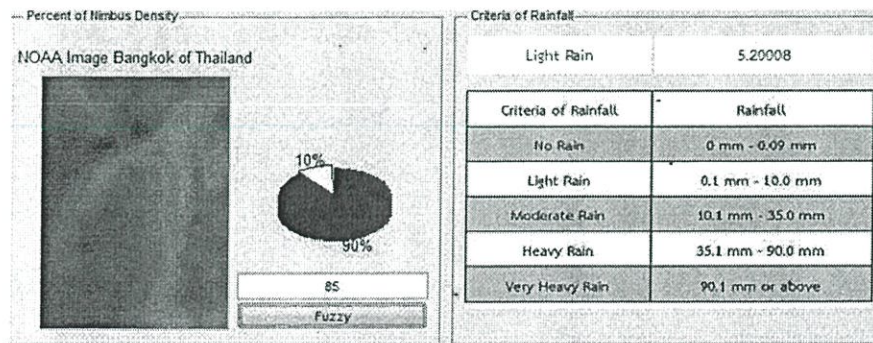
รูปที่ 4.62 กระบวนการ Aggregation

Defuzzification

ใช้วิธี Centroid ในการ Defuzzification โดยการหาค่า Center of Gravity (COG) ดังนี้

$$COG = \frac{\int_a^b \mu_A(x) x dx}{\int_a^b \mu_A(x) dx} = \frac{\sum_{x=a}^b \mu_A(x) x}{\sum_{x=a}^b \mu_A(x)} = 5.2 \quad (4.2)$$

จะได้ค่าปริมาณน้ำฝน คือ 5.2 mm โดยจะอยู่ในเกณฑ์ฝนเล็กน้อย ดังรูปที่ 4.63 ซึ่งอยู่ในเกณฑ์เดียวกันกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนของกรมอุตุนิยมวิทยา ดังรูปที่ 4.64



รูปที่ 4.63 ส่วนแสดงผลของค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ปริมาณน้ำฝนและเกณฑ์ปริมาณน้ำฝน วันที่ 25 สิงหาคม 2556

25	
Avg :	28.2 °C
Max :	34.2 °C
Min :	25.4 °C
Humid :	85 %
Prec :	2.4 mm
Pres :	1004.6 hPa
Vis :	13758 m

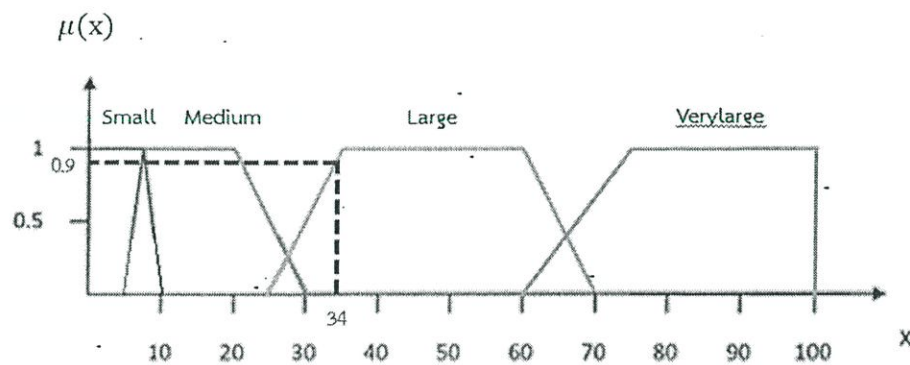
รูปที่ 4.64 ข้อมูลภาคพื้นดินจากกรมอุตุนิยมวิทยา ในวันที่ 25 สิงหาคม 2556

จากการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และการประมวลผลจาก ฟัชซีลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB พบว่า อยู่ในเกณฑ์เดียวกัน คือ ฝนเล็กน้อย (Light rain) ซึ่งมีค่าอยู่ระหว่าง 0.1 mm – 10.0 mm

#### 4.3.1.2 ตัวอย่างการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยาครั้งที่ 2

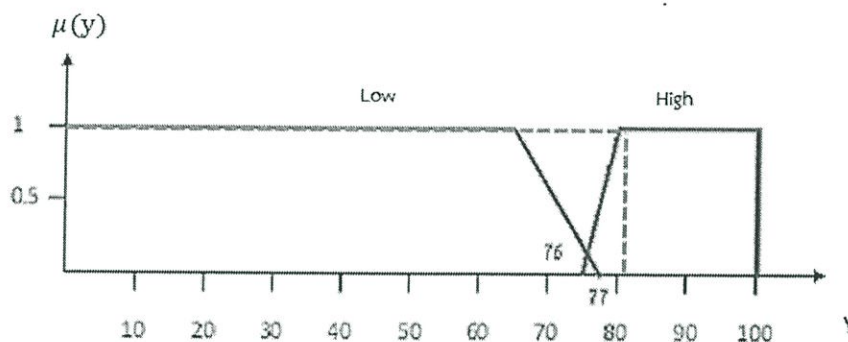
##### Fuzzification

จากค่าเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน Nimbus = 34% เมื่อนำไปผ่านกระบวนการฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของค่า Nimbus input ซึ่งอยู่ในฟัชซีเซตของ Nimbus-Large และจะได้ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) มีค่าเท่ากับ 0.9 ดังรูปที่ 4.65



รูปที่ 4.65 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของเปอร์เซ็นต์เมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) (%)

และด้วยค่าความชื้น Humidity = 81% เมื่อนำไปผ่านกระบวนการฟังก์ชันสมาชิก (Membership function) ของค่า Humidity input ซึ่งอยู่ในเซต Humidity High และจะได้ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น มีค่าเท่ากับ 1 ดังรูปที่ 4.66



รูปที่ 4.66 ค่าระดับความเป็นสมาชิก (Degree of membership) ของความชื้น Humidity (%)

Rule evaluation

ในขั้นตอนนี้จะต้องใช้ Fuzzy Operation ในการดำเนินการ คือ

การตรวจสอบกฎที่เกิดขึ้น

- Rule 1:

If x is Nimbus small  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is rain1  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

Rule 2:

If x is Nimbus medium  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

Rule 3:

If x is Nimbus large  $\Rightarrow$  if 0.9  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 4:

If x is Nimbus verylarge  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity low  $\Rightarrow$  and 0  
 then z is No rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,0] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 5:

If x is Nimbus small  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Light rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 6:

If x is Nimbus medium  $\Rightarrow$  if 0  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Light rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$$

Rule 7:

If x is Nimbus large  $\Rightarrow$  if 0.9  
 or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Moderate rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0.9,1] = 0.9$

$$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0.9$$

Rule 8:

If x is Nimbus verylarge  $\Rightarrow$  if 0

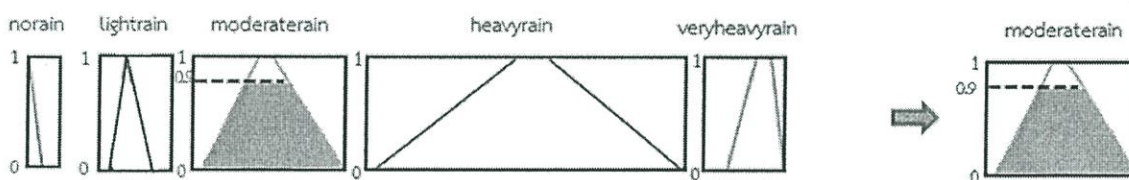
or y is Humidity high  $\Rightarrow$  and 1  
 then z is Heavy rain  $\Rightarrow$  then  $\min[0,1] = 0$

$\therefore \mu_{C_1}(z) = 0$

Aggregation

เป็นกระบวนการในการเอาท์พุทมารวมกันระหว่างแต่ละฟัซซีเซต

โดยพิจารณาค่า Max ในการทำ Aggregation จะได้ว่า



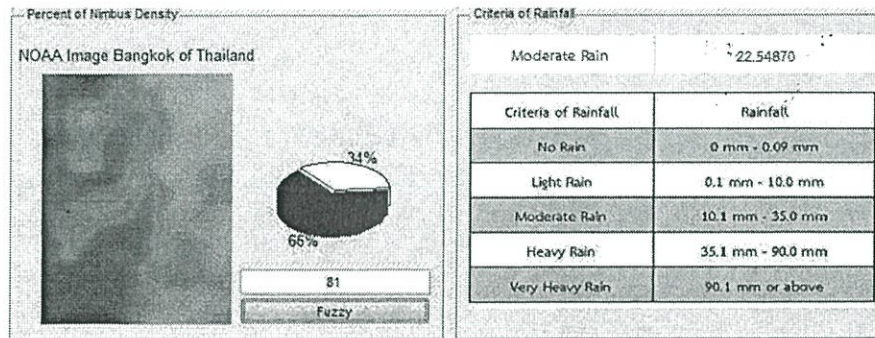
รูปที่ 4.67 กระบวนการ Aggregation

Defuzzification

ใช้วิธี Centroid ในการ Defuzzification โดยการหาค่า Center of Gravity (COG) ดังนี้

$$COG = \frac{\int_a^b \mu_A(x) x dx}{\int_a^b \mu_A(x) dx} = \frac{\sum_{x=a}^b \mu_A(x) x}{\sum_{x=a}^b \mu_A(x)} = 22.54 \tag{4.3}$$

จะได้ค่าปริมาณน้ำฝน คือ 22.54 mm โดยจะอยู่ในเกณฑ์ฝนเล็กน้อย ดังรูปที่ 4.68 ซึ่งอยู่ในเกณฑ์เดียวกันกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนของกรมอุตุนิยมวิทยา ดังรูปที่ 4.69



รูปที่ 4.68 ส่วนแสดงผลของค่าเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) ปริมาณน้ำฝนและเกณฑ์ปริมาณน้ำฝน วันที่ 31 สิงหาคม 2556

31	
Avg :	28.9 °C
Max :	35.0 °C
Min :	24.9 °C
Humi :	81 %
Prec :	13.4 mm
Pres :	1008.2 hPa
Vis :	18283 m

รูปที่ 4.69 ข้อมูลภาคพื้นดินจากกรมอุตุนิยมวิทยา ในวันที่ 31 สิงหาคม 2556

จากการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และการประมวลผลจาก ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB พบว่า อยู่ในเกณฑ์เดียวกัน คือ ฝนปานกลาง (Modulate rain)

4.3.2 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และการประมวลผลจาก ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB ในแต่ละเดือน

ตารางที่ 4.3 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 07/2012

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	44	79	ฝนเล็กน้อย	ฝนปานกลาง	22.5	0
4	24	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.14	1
5	11	75	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
7	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
8	13	73	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
12	45	87	ฝนเล็กน้อย	ฝนปานกลาง	22.5	0
13	0	87	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
15	37	76	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
16	0	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
17	15	82	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
19	22	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.18	1
20	0	79	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.18	0
21	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
23	0	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
24	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
25	1.11	84	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
27	0	83	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
28	37	87	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
29	4	84	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
30	0	80	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
31	0	70	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.4 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 08/2012

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1 _
2	0	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
3	20	77	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.12	0
4	1	75	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
5	13	73	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
8	27	76	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
9	12	83	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
10	0	74	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
11	59	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
12	3	82	ฝนหนัก	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
13	77	86	ฝนหนัก	ฝนหนัก	62.6	1
14	29	88	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	20.8	1
15	0	85	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
16	39	84	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
17	0.4	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
18	12	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
19	3.9	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
22	3.5	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
23	18	77	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.12	1
25	2	77	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.12	1
26	4	86	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
27	0	86	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
29	0	76	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

ตารางที่ 4.4 (ต่อ)

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
30	0	82	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
31	13	82	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.5 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 09/2012

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
2	18	74	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
3	4	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
4	36	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนปานกลาง	22.5	0

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.6 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 01/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	6	61	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
5	0	62	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
6	0	54	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
10	2	73	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
13	0	64	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
14	0	60	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
19	0	61	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
21	0	61	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
22	0	66	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
26	9	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
27	49	81	ฝนหนักมาก	ฝนปานกลาง	22.5	0
29	26	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
30	23	72	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.7 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 02/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
12	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
14	0	64	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
17	0	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
18	22	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
19	0	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
20	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
21	9	78	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.15	0
22	3	53	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
26	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
27	0	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
28	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.8 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 03/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB_	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
14	0	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
15	7	76	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
16	0.4	76	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
17	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
18	0	74	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
19	0.6	78	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.15	1
20	2	75	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
23	0	67	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
24	7	73	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
27	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
28	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
29	0	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
30	27	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
31	0	67	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.9 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 04/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
2	10	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
3	19	73	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
4	0	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
5	0	65	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
6	3	62	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
7	4	56	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
8	4	64	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
9	0	62	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
10	19	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
11	21	84	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.19	0
12	8	84	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
13	1.1	66	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
14	31	79	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
15	28	84	ฝนหนัก	ฝนปานกลาง	18.8	0
16	3.6	80	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
17	6	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
18	0	66	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
19	0	66	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
20	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
21	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
22	6	65	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

ตารางที่ 4.9 (ต่อ)

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ย ต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
23	0	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
24	0	75	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
25	18	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
26	6	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
27	9	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
28	4	78	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.15	0
29	3	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
30	0	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.10 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 05/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อ วัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	67	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
2	0	62	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
3	0	65	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
4	9	67	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
7	3	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
9	32	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
10	12	77	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.12	0

ตารางที่ 4.10 (ต่อ)

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อ วัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
11	9	67	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
12	3	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
13	0.7	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
14	0	63	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
15	30	63	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
16	0.1	62	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
17	19	65	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
18	0	80	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
19	8	78	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.15	1
20	1	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
21	72	77	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	21.04	1
22	8	78	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.15	1
23	0	72	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
24	30	77	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
25	17	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
26	17	76	ฝนปานกลาง	ไม่มีฝน	0	0
27	68	72	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
28	3	63	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.11 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 06/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	69	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
2	2	76	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
3	1.01	82	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
4	7.6	90	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
5	33.5	89	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
6	21.5	81	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.18	0
7	0	78	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.15	0
8	0	70	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
9	3	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
10	0	76	ฝนหนัก	ไม่มีฝน	0	0
11	9	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
12	32	86	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
13	6.4	93	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
14	18	81	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
15	8	76	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
16	9	72	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
17	9	71	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
20	12	78	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.15	1
21	2	79	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.18	1
22	8	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
23	12	82	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
24	0.2	76	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1

ตารางที่ 4.11 (ต่อ)

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝน เฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
25	16	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
26	2	90	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.12 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 07/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ย ต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
2	7	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
5	10	77	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.12	0
9	33	88	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
10	0	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
11	0.5	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
12	26	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
13	12	67	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
14	8	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
15	14	77	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.12	1
26	10	77	ไม่มีฝน	ฝนเล็กน้อย	5.12	0
28	1	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
29	25	86	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.15	0
30	38	89	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
31	28.7	78	ฝนเล็กน้อย	ฝนปานกลาง	18.3	0

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา  
0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.13 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 08/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ย ต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	0	68	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
2	34	69	ฝนปานกลาง	ไม่มีฝน	0	0
24	0	79	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.18	1
25	10	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
26	0	73	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
27	13	73	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
28	18	85	ฝนหนัก	ฝนเล็กน้อย	5.2	0
29	0	77	ฝนปานกลาง	ฝนเล็กน้อย	5.12	0
30	22	81	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.18	1
31	26	81	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	12.5	1

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา  
0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

ตารางที่ 4.14 ผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลใน MATLAB ในเดือน 09/2013

วันที่	เปอร์เซ็นต์ เมฆฝน จาก MATLAB	ความชื้น จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อ วัน จาก TMD	เกณฑ์ปริมาณ ฝนเฉลี่ยต่อวัน จาก Fuzzy	ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ย ต่อวัน จาก Fuzzy (mm)	สถานะ
1	3	74	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
2	0	74	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
3	0.08	69	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
4	21	70	ฝนเล็กน้อย	ไม่มีฝน	0	0
5	0	75	ไม่มีฝน	ไม่มีฝน	0	1
6	0.9	77	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.12	1
7	37	89	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
8	15	88	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
9	24	80	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.14	1
12	51	91	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
13	0.05	91	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
15	30	85	ฝนปานกลาง	ฝนปานกลาง	22.5	1
16	0	85	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.12	1
17	18	83	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
18	6	84	ฝนเล็กน้อย	ฝนเล็กน้อย	5.2	1
21	51	77	ไม่มีฝน	ฝนปานกลาง	22.5	0

\*สถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยา

จากผลการทดลองเปรียบเทียบระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรม  
อุตุนิยมวิทยา และจากการประมวลผลจาก ฟัชซีลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB  
พบว่า จากสถานะ 1 = อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยามีจำนวน 159 รูป  
0 = ไม่ได้อยู่ในเกณฑ์เดียวกับเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากกรมอุตุนิยมวิทยามีจำนวน 49 รูป  
ทำให้ความแม่นยำของระบบอยู่ที่ประมาณ 76.4

## บทที่ 5

### สรุปผลและข้อเสนอแนะ

จากทฤษฎีและหลักการต่างๆ ที่เกี่ยวข้องได้ถูกนำมาใช้ในการสร้างระบบและเก็บผลการทดลอง ทำให้ทางคณะผู้จัดทำได้ทราบว่า ในทางทฤษฎีกับทางปฏิบัตินั้นยังมีความแตกต่างกัน มีปัญหาบางประการ จำเป็นต้องใช้ความพยายามในการแก้ปัญหาที่เกิดขึ้น

#### 5.1 สรุปผล

สรุปผลการทดลองภาพรวมของระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT โดยเริ่มจากการตรวจสอบที่ดาวเทียม NOAA จะเคลื่อนผ่านประเทศไทย จากนั้นทำการเชื่อมต่อระบบ เริ่มจากติดตั้งเสาอากาศแบบ Turnstile antenna จากนั้นต่อเข้ากับเครื่องรับสัญญาณ SDR (Software Define Radio) แบบ USB Dongle รุ่น ezcap USB 2.0 DVB-T/FM/DAB โดยมีซอฟต์แวร์ Orbitron เพื่อทำการติดตามการโคจรของดาวเทียม NOAA เมื่อดาวเทียมโคจรผ่านตำแหน่งที่ระยะการส่งสัญญาณของดาวเทียมสามารถส่งได้ ซอฟต์แวร์ SDRSharp จะทำการส่งสัญญาณเสียงไปยังซอฟต์แวร์ WXtoimg เพื่อทำการถอดรหัสจากสัญญาณเสียงให้เป็นภาพถ่ายดาวเทียม โดยภาพถ่ายดาวเทียมที่ได้นั้น สามารถนำไปวิเคราะห์หาเปอร์เซ็นต์ปริมาณความหนาแน่นของเมฆ (Cloud) ในภาคต่างๆ ของประเทศไทย และกรุงเทพมหานคร โดยนำไปวิเคราะห์หาเปอร์เซ็นต์ความหนาแน่นของเมฆที่ก่อให้เกิดฝน (Nimbus) เพื่อหาปริมาณน้ำฝนเปรียบเทียบกับระหว่างเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนเฉลี่ยต่อวันจากกรมอุตุนิยมวิทยา และเกณฑ์ปริมาณน้ำฝนจากการประมวลผลจาก ฟัซซี่ลอจิก (Fuzzy logic) ในโปรแกรม MATLAB พบว่าความแม่นยำของระบบอยู่ที่ประมาณ 76.4% โดยสามารถนำไปประยุกต์นำไปประโยชน์ในทางอุตุนิยมวิทยาได้

#### 5.2 ข้อเสนอแนะ

ระบบรับสัญญาณดาวเทียม NOAA ในโหมด APT ด้วยเทคโนโลยีวิทยุกำหนดด้วยซอฟต์แวร์ และการประยุกต์ใช้งานสำหรับหาค่าความหนาแน่นของเมฆ สามารถนำไปใช้ตั้งเป็นสถานีรับสัญญาณดาวเทียมแบบต้นทุนต่ำ ในชุมชนต่างๆ หรือโรงเรียน เพื่อเป็นศูนย์การเรียนรู้เกี่ยวกับเทคโนโลยีทางด้านอวกาศได้

## บรรณานุกรม

- [1] พิสิทธ์ราชขมงค. “ความหมายของดาวเทียม.”  
<http://www.atom.rmutphysics.com/charud/oldnews/0/286/12/3/satttlelite1.htm>
- [2] พิสิทธ์ราชขมงค. “วิถีโคจรแบบต่างๆ ของดาวเทียม.”  
<http://www.atom.rmutphysics.com/charud/oldnews/0/286/12/3/satttlelite1.htm>
- [3] นพรัตน์ บัวเหลือง. “ดาวเทียม.”  
<http://disneymindmint.blogspot.com/2012/11/blog-post.html>
- [4] NISDES. “ดาวเทียม NOAA.” <http://www.oso.noaa.gov/>
- [5] Colorado State University. “Polar-orbiting weather satellites.”  
<http://rammb.cira.colostate.edu/dev/hillger/polar-wx.htm>
- [6] ESA. “AVHRR/3.”  
[http://www.esa.int/Our\\_Activities/Observing\\_the\\_Earth/The\\_Living\\_Planet\\_Programme/Meteorological\\_missions/MetOp/About\\_AVHRR\\_3](http://www.esa.int/Our_Activities/Observing_the_Earth/The_Living_Planet_Programme/Meteorological_missions/MetOp/About_AVHRR_3)
- [7] นิธิ กันจา. “คลื่นวิทยุแม่เหล็กไฟฟ้า.”  
<http://radio-wave-antennas.blogspot.com/2010/07/blog-post.html>
- [8] Steven. “Turnstile Antenna.”  
[http://www.weatherscience.net/My\\_APT\\_Station.html](http://www.weatherscience.net/My_APT_Station.html)
- [9] Steven. “QFH Antenna.” [http://www.weatherscience.net/My\\_APT\\_Station.html](http://www.weatherscience.net/My_APT_Station.html)
- [10] NCDC. “NOAA KLM User's Guide Section 4.2.”  
<http://www.ncdc.noaa.gov/oa/pod-guide/html/c4/sec4-2.htm>
- [11] ดร.เฉลิม ฝักอ่อน. “การเกิดภาพสีผสม.”  
[http://www.myfirstbrain.com/teacher\\_view.aspx?ID=45161](http://www.myfirstbrain.com/teacher_view.aspx?ID=45161)
- [12] EarthScience. “ลักษณะพื้นฐานของภาพดาวเทียม.”  
<http://natres.psu.ac.th/Department/EarthScience/remote1/chapter5.pdf>
- [13] STC. “พิกัดแผนที่.” <http://www.map.nu.ac.th/doc/PDFGIS/106532-4.pdf>
- [14] สำนักกิจการอวกาศแห่งชาติ. “รายละเอียดเชิงช่วงคลื่น.”

- <http://www.human.ubru.ac.th/2010/images/aj.kerkkai1-53>
- [15] พิสิทธ์ราชมงคล. “ละอองน้ำและเกล็ดน้ำแข็ง.”  
[http://www.rmutphysics.com/charud/specialnews/6/cloud\\_pre\\_cip.htm](http://www.rmutphysics.com/charud/specialnews/6/cloud_pre_cip.htm)
- [16] Moses. “ชนิดของเมฆ.” <http://board.postjung.com/m/695827.html>
- [17] Alaska. “Fuzzy Logic.” <http://alaska.reru.ac.th/text/fuzzylogic.pdf>
- [18] C. Donald Ahrens, Meteorology Today: An Introduction to Weather, Climate, And the Environment (2012, Hardcover)
- [19] Roland Stull, Meteorology for scientists and engineers. Australia : Brooks/Cole, c2000
- [19] Chonmapat Torasa, Near-Real Time Rainfall Estimation Using APT Data From NOAA Satellites And Meteorological Data. Degree of Doctor of Philosophy in Geoinformatics Suranaree University of Technology Academic, 2009
- [20] Inoue, T. and Aonashi, K. (2000). A comparison of cloud and rainfall information from instantaneous visible and infrared scanner and precipitation radar observations over a frontal zone in east Asia, Journal of Applied Meteorology, 2009
- [21] Csiszar, I. and Kerenyi, J. (1996). Combined use of radar and satellite information for precipitation estimation in Hungary, Geoscience and Remote Sensing Symposium, 2010
- [22] สำนักพัฒนาเทคโนโลยีอวกาศและภูมิสารสนเทศ (องค์การมหาชน), กระทรวงวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี. พิมพ์ครั้งที่ 1. กรุงเทพฯ : สำนักพัฒนาเทคโนโลยีอวกาศและภูมิสารสนเทศ (องค์การมหาชน), 2552.