



บทที่ 1

บทนำ

## ความสำคัญของวิทยานิพนธ์

ในปัจจุบันคอมพิวเตอร์มีหน่วยประมวลผลที่มีขีดความสามารถในการคำนวณเชิงคณิตศาสตร์ที่รวดเร็วและแม่นยำมาก จากการพัฒนาระบบนิวรอตเน็ตเวอร์ก ซึ่งมีความสามารถในการเรียนรู้และสร้างความสัมพันธ์ในรูปพังค์ชั้นของจากชุดข้อมูลตัวอย่าง (pattern) ที่ป้อนกลับระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กเรียนรู้ จึงได้มีการใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กไปประยุกต์ใช้งานที่เป็นประโยชน์ในหลายด้าน ไม่ว่าจะเป็นการใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์ก ในการแก้ไขปัญหา การพัง และเข้าใจภาษาในภาษาพูด (Speech Recognition) โดยการเรียนรู้จากประโยชน์ข้อความแล้วพูดตามแต่บางคำอาจจะใช้ตัวสะกดคล้ายกันแต่ออกเสียงต่างกัน ดังนั้นโดยวิธีการปกติแล้วจะต้องมีการป้อนกฎเกณฑ์ต่างๆมาโดย ซึ่งกฎเกณฑ์และข้อยกเว้นที่ป้อนให้ อาจจะมีความสัมพันธ์หรือขัดแย้งกันมาก many ดังนั้นจึงมีความยุ่งยากมาก แต่ในระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กจะเรียนรู้กฎเกณฑ์และข้อยกเว้นต่างๆเองโดยวิธีการเรียนรู้จากตัวอย่าง ดังนั้นระบบนิวรอตเน็ตเวอร์ก สามารถทำงานได้ดีในการแก้ปัญหาดังกล่าว ตัวอย่างเช่น Nettalk เป็นต้น การใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กสำหรับการวิเคราะห์ภาพหรือการรับรู้ภาพ (Pattern Recognition) ซึ่งใช้ในทางการแพทย์ศาสตร์ เช่น การประยุกต์นิวรอตเน็ตเวอร์กโดยวิธี back-propagation ในการรับรู้ภาพคลื่นไฟฟ้าของเซลล์ประสาทโดย Hiraiwa และคณะ(1990) การพัฒนาระบวนการสำหรับการลดขนาดของสัญญาณการวัดคลื่นไฟฟ้าของหัวใจ โดยใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กโดย Iwata และคณะ(1990), การประยุกต์ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กถึงการตรวจพบโรคหัวใจจากระบบคลื่นไฟฟ้าหัวใจโดย Cios และคณะ(1990), กระบวนการแบ่งแยกสัญญาณการเต้นของหัวใจโดยใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กโดย Yeap และคณะ(1990), การใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กในการตรวจพบโรคลมบ้าหมูโดย Jansen(1990), การประยุกต์ใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กในการแบ่งแยกสัญญาณคลื่นไฟฟ้ากล้ามเนื้อโดย Khoshaba และคณะ(1990), การใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กสำหรับระบบการเคลื่อนที่โดย Hakim และ Tompkins(1990), การใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กในการจำลองแบบในการรับรู้ผลตอบสนองของระบบสายตาโดย Vogia และ Micheli-Tzanakou (1990) เป็นต้น การใช้ระบบนิวรอตเน็ตเวอร์กในทางอุตสาหกรรม เช่น ใช้ในการวิเคราะห์สีบนตัวถังรถยนต์ โดยการใช้แสงเลเซอร์ฉายไปยังตัว

ถังรถยนต์แล้วรับแสงที่สะท้อนมาของสีไปยังจอร์บแสง คุณภาพของแสงจะแตกต่างกันไปตามคุณภาพของสี ซึ่งระบบนิวเคลียร์ก็จะเรียนรู้ได้จากตัวอย่างของภาพจำนวนมาก การใช้ระบบนิวเคลียร์ก็ในการควบคุมตำแหน่งของแขนกลโดย Yabuta (1992) และ Fukuda(1992) และคณะ ซึ่งจะเป็นการสอนให้ระบบนิวเคลียร์กเรียนรู้ถึง ตำแหน่งของสิ่งของที่วางไว้เพื่อให้แขนกลเคลื่อนที่ไปจับได้ถูกต้อง การใช้ระบบนิวเคลียร์กสำหรับการจำแนกความแตกต่างของก้าชโดยใช้หัวตรวจวัดก้าชนิดฟิล์มบาง ZnO ร่วมกับการรับรู้ของนิวเคลียร์โดย Nanto และคณะ(1993)

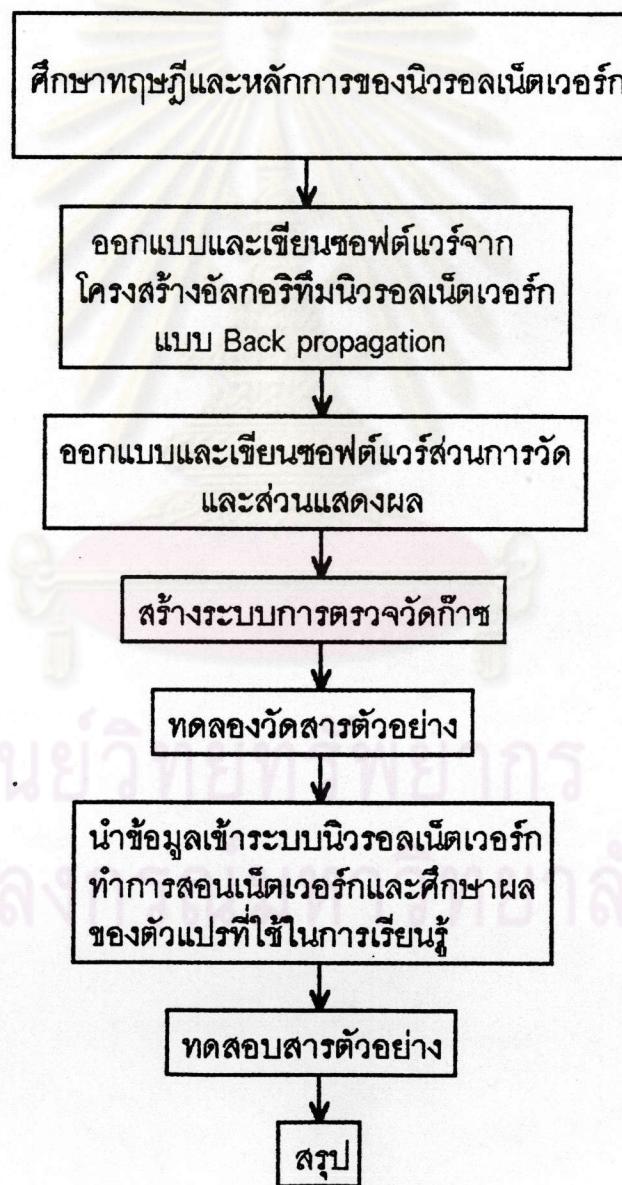
ในการวัดสัญญาณของสารชนิดต่างๆ โดยใช้หัววัด (sensor) ที่ไม่มีความจำเพาะ หัววัดนั้นจะให้ผลตอบสนอง (response) ต่อสารหลาຍชนิด ดังนั้นถ้าพิจารณาจากขนาดของสัญญาณที่ได้แต่ เพียงอย่างเดียวจะไม่สามารถบอกได้ว่าสารที่กำลังวัดอยู่เป็นสารชนิดใดเลย หัววัดต่างชนิดกันก็จะให้ผลตอบสนองต่อสารชนิดต่างๆแตกต่างกันไป ดังนั้นการเพิ่มจำนวนและชนิดของหัววัดในการวัดสารชนิดหนึ่งจะทำให้ได้ข้อมูลที่ใช้ในการวิเคราะห์สารนั้นเพิ่มมากขึ้น อย่างไรก็ตามผล ตอบสนองของหัววัดที่มีต่อสารแต่ละชนิดก็เป็นพังก์ชันที่ซับซ้อนมาก การนำผลตอบสนองของหัววัดแต่ละตัวมาคำนวณโดยตรงจึงทำได้ยากไปอีกนานหรืออาจทำไม่ได้เลย ระบบนิวเคลียร์กเป็นระบบที่ไม่ต้องหาพังก์ชันทางคณิตศาสตร์โดยเฉพาะมาคำนวณแต่เป็นการสอนให้ระบบเรียนรู้ชนิดของสารจากการวัดสารตัวอย่างที่ทราบคุณลักษณะแล้ว เมื่อระบบผ่านการเรียนรู้แล้วจะสามารถนำมาใช้ในการทดสอบจำแนกชนิดของสารได้

ในวิทยานิพนธ์นี้ได้เสนอการประยุกต์ใช้นิวเคลียร์กสำหรับการตรวจวัดก้าช โดยการนำค่าสัญญาณจากการตรวจวัดสารตัวอย่างให้ระบบนิวเคลียร์กเรียนรู้และทดสอบ ดังนั้นข้อมูลที่ใช้ในการเรียนรู้และทดสอบจึงเป็นข้อมูลจริงที่ได้จากการวัดไม่ใช่สิ่งที่สมมุติขึ้น จึงทำให้สามารถทราบถึงปัญหาในการตรวจวัดก้าช เช่นการเข้มตัวของสัญญาณจากหัวตรวจวัดก้าช ผลกระทบของทางเดินของหัวตรวจวัดก้าชสำหรับสารตัวอย่างชนิดต่างๆ สำหรับระบบตรวจวัดก้าชสามารถเปลี่ยนหัวตรวจวัดก้าชทั้งสามตัวให้มีผลตอบสนองไว้ที่แตกต่างกันต่อชนิดสารตัวอย่างที่ต้องการตรวจวัดและระบบมีความซับซ้อนในการใช้งานน้อย และส่วนของโปรแกรมนิวเคลียร์กในวิทยานิพนธ์นี้ได้ออกแบบให้สามารถปรับเปลี่ยนพารามิเตอร์ชนิดเรียนรู้ เพื่อให้การเรียนรู้เข้าสู่เป้าหมายได้เร็วขึ้น โดยสามารถเห็นสถานะภาพของการเรียนรู้ว่ากำลังเข้าสู่เป้าหมายได้ช้าเร็วเพียงใด ยิ่งกว่านั้นโปรแกรมนิวเคลียร์กสำหรับการทดสอบ ยังสามารถแสดงกราฟค่าเอาร์พุตของสารที่ใช้ในการทดสอบและแสดงผลออกมาว่าสารนั้นคือสารชนิดใด

## วัตถุประสงค์ของวิทยานิพนธ์

1. เพื่อสร้างระบบตรวจจับก้าชที่ใช้หลักการของระบบเครือข่ายประสาทเทียมในการทำนายผล
2. เพื่อออกแบบและพัฒนาซอฟต์แวร์แบบจำลองนิวรอลเน็ตเวอร์ก สำหรับการเรียนรู้การตรวจจับก้าช

สำหรับขอบเขตของวิทยานิพนธ์แสดงในรูปที่ 1.1



รูปที่ 1.1 ขั้นตอนการทำวิทยานิพนธ์