



การออกแบบความถี่ไทยเชิงขั้นโดยกระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม
DESIGNING OF QUANTIZATION USING PARTICLE SWARM
ALGORITHM

นายนักศิษย์ ขวัญดุชา รหัส 51364378

วันที่ออกใบอนุญาตวิศวกรรมศาสตร์ 12/๘. ๒๕๕๕
เลขประจำตัวบุคคล 16094212
นามเรียนรังสิต ผศ.
มหาวิทยาลัยแม่ฟ้า A139
2554	

ปริญญาในพนธน์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและคอมพิวเตอร์

คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยแม่ฟ้า
ปีการศึกษา 2554



ใบรับรองปริญญานิพนธ์

ชื่อหัวข้อโครงการ	การออกแบบควบค่อนไทรเข็ม โดยกระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์น	
ผู้ดำเนินโครงการ	นายนพสิทธิ์ ขวัญคุชา	รหัส 51364378
ที่ปรึกษาโครงการ	ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุรเชษฐ์ กานต์ประชา	
สาขาวิชา	วิศวกรรมไฟฟ้า	
ภาควิชา	วิศวกรรมไฟฟ้าและคอมพิวเตอร์	
ปีการศึกษา	2554	

คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยแม่ฟ้า อนุมัติให้ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่ง
ของการศึกษาตามหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

ที่ปรึกษาโครงการ

(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุรเชษฐ์ กานต์ประชา)

กรรมการ

(ดร.ชัยรัตน์ พินทอง)

กรรมการ

(ดร.ชัชกรพันธ์ วงศ์กังແຂ)

ชื่อหัวข้อโครงการ	การออกแบบความปลอดภัยกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม	
ผู้ดำเนินโครงการ	นายนพสิทธิ์ ขวัญชา	รหัส 51364378
ที่ปรึกษาโครงการ	ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.สุรเชษฐ์ กานต์ประชา	
สาขาวิชา	วิศวกรรมไฟฟ้า	
ภาควิชา	วิศวกรรมไฟฟ้าและคอมพิวเตอร์	
ปีการศึกษา	2554	

บทคัดย่อ

การสื่อสารในปัจจุบัน โดยส่วนใหญ่เป็นระบบการสื่อสารแบบดิจิตอล การใช้สัญญาณดิจิตอลนี้มีข้อดีกว่าสัญญาณอนาล็อกคือ ทนต่อสัญญาณรบกวน ได้ดีกว่าสัญญาณอนาล็อกและก่อนที่จะได้สัญญาณดิจิตอลนั้นนั้นจะต้องแปลงจากสัญญาณอนาล็อกเป็นดิจิตอล และผ่านกระบวนการที่สำคัญคือการออกแบบความปลอดภัยในการทำงาน ความปลอดภัยจะมีสัญญาณรบกวนเกิดขึ้นจากการแทนสัญญาณอนาล็อกที่มีความต่อเนื่องทางขนาดของสัญญาณไปเป็นสัญญาณ ดิจิตอลที่ไม่มีความต่อเนื่องทางขนาดของสัญญาณ ด้วยเหตุนี้จึงต้องนำวิธีการทำงานคณิตศาสตร์เข้ามาช่วยในการออกแบบความปลอดภัยเพื่อให้สัญญาณรบกวนที่เกิดขึ้นมาลดน้อยลงกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม จึงได้ถูกนำมาใช้ในโครงการนี้

โครงการนี้จำลองการออกแบบความปลอดภัยโดยใช้โปรแกรมแมทแลป และจะเปรียบเทียบการออกแบบความปลอดภัย ระหว่างวิธีการพาร์ทิเคิลสوار์ม กับ วิธีการของ Lloyd Max

ผลจากการดำเนินโครงการนี้สามารถออกแบบความปลอดภัยได้ทั้งจากกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม และ กระบวนการ Lloyd Max

Project title	Designing of Quantization Using Particle Swarm Algorithm	
Name	Mr. Nattasit Khoadputsa	ID. 51364378
Project advisor	Assistant Professor Surachet Kanprachar, Ph.D.	
Major	Electrical Engineering	
Department	Electrical and Computer Engineering	
Academic year	2011	

Abstract

Nowadays, most of the communication systems are digital systems. The advantages of using digital signals are that they are more tolerant to noise than analog signals. Quantization, the important process in analog-to-digital conversion, will have noise from replacement of continuous-amplitude signal (analog) by discrete-amplitude signal (digital), mathematical algorithm was therefore used to help design the quantization to reduce noise. Particle Swarm Optimization was used in this project.

Quantization is designed in this project by using MATLAB program, and compared the quantization design using Particle Swarm algorithm to Lloyd-Max algorithm.

The result of this project indicated that Particle Swarm algorithm and Lloyd-Max algorithm can be both used in quantization design.

กิตติกรรมประกาศ

โครงการวิศวกรรมไฟฟ้าฉบับนี้สามารถสำเร็จอุล่วงไปด้วยดี ผู้ดำเนินโครงการขอขอบพระคุณบุคคลที่มีส่วนช่วยเหลือให้คำปรึกษาแนะนำ และให้ความอนุเคราะห์ในการดำเนินโครงการตลอดมา จนสำเร็จดังนี้ พ่อและแม่ที่อบรมสั่งสอนเดียงคุณเดิบใหญ่และสนับสนุนจนสำเร็จการศึกษา ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. สุรเชษฐ์ กานต์ประชา อาจารย์ที่ปรึกษาโครงการที่ให้คำปรึกษาและแนะนำรวมทั้งให้ความช่วยเหลือตลอดงานโครงการสำเร็จ ดร.ชัยรัตน์ พินทอง และ ดร.อัครพันธ์ วงศ์กังแท คณะกรรมการสอนโครงการที่ให้คำแนะนำและเสียสละเวลาในการคุณสอนโครงการนี้ และขอบคุณนางสาวยุพาภรณ์ โพธินอก ให้ความช่วยเหลือบทคัดย่อภาษาอังกฤษ สำนักหอสมุด ห้องสมุดคณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยนเรศวร ที่ได้ให้ความอนุเคราะห์ในการสืบค้นเนื้อหาและข้อมูลต่างๆรวมถึงการสืบค้นข้อมูลทางอินเทอร์เน็ตประกอบการทำโครงการ

สุดท้ายนี้ ขอขอบคุณเพื่อนๆทุกคนและบุคลากรท่านอื่นๆที่ไม่ได้กล่าวถึง ที่ได้ให้คำปรึกษาและให้ความอนุเคราะห์ในการดำเนินโครงการจนสำเร็จ

นายนพสิทธิ์ ขวดพุดชา

สารบัญ

หน้า

ใบรับรองปริญญาบัณฑิต.....	ก
บทคัดย่อภาษาไทย.....	ข
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....	ค
กิตติกรรมประกาศ.....	ง
สารบัญ.....	จ
สารบัญตาราง.....	ช
สารบัญรูป.....	ฉ
 บทที่ 1 บทนำ.....	1
1.1 ที่มาและความสำคัญของโครงการ	1
1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ	1
1.3 ขอบเขตของโครงการ.....	2
1.4 ขั้นตอนและแผนการดำเนินงาน	2
1.5 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับจากโครงการ	3
1.6 งบประมาณ.....	3
 บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการที่เกี่ยวข้อง.....	4
2.1 การสุ่มตัวอย่าง (Sampling)	4
2.2 Pulse Amplitude Modulation (PAM).....	5
2.3 Pulse Code Modulation (PCM).....	5
2.4 การควบคุมไฟเซ็น.....	5
2.4.1 Uniform quantization.....	7
2.4.2 Non-uniform quantization	7
2.5 กระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม	14
2.5.1 สัญลักษณ์และคำจำกัดความที่ใช้ในวิธีพาร์ทิเคิลสวอร์ม	15
2.5.2 ค่าตัวแปรของพาร์ทิเคิลสวอร์ม	16
2.5.3 ขั้นตอนการทำงานของพาร์ทิเคิลสวอร์ม.....	17

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
2.6 เวกเตอร์พาร์ทิคิลสوار์ม	18
2.7 Lloyd Max quantization.....	24
 บทที่ 3 วิธีการคำนวณและการออกแบบโปรแกรม	 28
3.1 วิธีการคำนวณ	28
3.2 ขั้นตอนการสร้างโปรแกรมออกแบบความ ошибชั้นด้วยกระบวนการพาร์ทิคิลสوار์ม...	29
3.3 ขั้นตอนการกำหนดค่าต่างๆในโปรแกรม	29
3.4 โปรแกรมแสดงการออกแบบความ ошибชั้น.....	30
3.4.1 ขั้นตอนการรันโปรแกรม	30
 บทที่ 4 ผลการคำนวณโครงงาน	 32
4.1 คืนหา $c_1 r_1, c_2 r_2, \mu$ ในกระบวนการพาร์ทิคิลสوار์มให้ได้ด้วยที่เหมาะสมที่สุด และ วิเคราะห์ผล	32
4.1.1 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1	34
4.1.2 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2	36
4.1.3 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3	39
4.1.4 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4	41
4.2 แสดงตัวอย่างการออกแบบความ ошибชั้น	44
4.2.1 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 $f_X(x) = 1/8$	44
4.2.2 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 $f_X(x) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi})\exp(-x^2/2)}$	44
4.2.3 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 $f_X(x) = \frac{1}{2}e^{-\frac{x^2}{2}}$	45
4.2.4 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 $f_X(x) = 0.125 * \sqrt{\frac{2}{\pi}} * x^2 * \exp(-0.25x^2/2)$..	46
4.3 เปรียบเทียบการออกแบบความ ошибชั้นแบบพาร์ทิคิลสوار์ม กับ Lloyd-Max.....	47
4.3.1 การออกแบบความ ошибชั้น ที่มี PDF แบบ Exponential.....	47
4.3.2 การออกแบบความ ошибชั้น ที่มี PDF แบบ Gaussian.....	49

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
4.3.3 การออกแบบความต้องการชั้นที่มี PDF แบบ Erlang.....	50
4.4 วิเคราะห์ผลการเปรียบเทียบ	52
4.4.1 วิเคราะห์ผล PDF แบบ Exponential.....	52
4.4.2 วิเคราะห์ผล PDF แบบ Gaussian	53
4.4.3 วิเคราะห์ผล PDF แบบ Erlang	53
 บทที่ 5 สรุปผลการดำเนินโครงการ.....	 55
5.1 ผลการดำเนินโครงการ.....	55
5.2 ปัญหาที่พบขณะดำเนินโครงการ	56
5.3 ข้อเสนอแนะ.....	56
 เอกสารอ้างอิง	 57
ภาคผนวก รหัสโปรแกรมแบบแลปการออกแบบความต้องการชั้น	58
ประวัติผู้ดำเนินโครงการ	61

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
2.1 การทำพาร์ทิเคิลสวอร์มโดยใช้เวกเตอร์พาร์ทิเคิลสวอร์ม รอบที่ 1	19
2.2 การทำพาร์ทิเคิลสวอร์มโดยใช้เวกเตอร์พาร์ทิเคิลสวอร์ม รอบที่ 2	19
2.3 การออกแบบความตอน ไทยชั้น 4 ระดับ	21
4.1 แสดงการสุ่มค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, p$	33
4.2 แสดงสัญลักษณ์ของค่า $c_1 r_1$ และค่า $c_2 r_2$	35
4.3 แสดงการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, p$ ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1	36
4.4 แสดงการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, p$ ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2	39
4.5 แสดงการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, p$ ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3	41
4.6 แสดงการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, p$ ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4	43
4.7 แสดงค่า SNR ที่ได้จากห้องส่องกระบวนการเบริชบีบีบกัน	52

สารบัญ

หัวที่	หน้า
2.1 กระบวนการ Pulse Code Modulation (PCM) ที่ใช้ 2 บิต ในการเข้ารหัส.....	5
2.2 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1.....	8
2.3 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2.....	11
2.4 การค้นหาหน่วยนของผู้พิสูจน์.....	15
2.5 ผู้พิสูจน์เคลื่อนที่เข้าหาตำแหน่ง.....	15
2.6 ผู้พิสูจน์กันชนหน่วยนที่ติดกับสุด.....	15
2.7 แผนภาพการทำงานของพาร์ทิเดลสวอร์ม.....	18
2.8 กราฟของสมการที่ (2.4)	21
2.9 ค่า SNR ที่ได้ทั้ง 20 รอบ.....	23
2.10 ตัวอย่างการวางแผนดับของ Lloyd Max	24
2.11 แสดงตำแหน่ง y_i	25
2.12 แสดงตำแหน่ง b_i	25
2.13 แผนภาพการทำงานของ Loyd Max Algorithm	26
3.1 แสดงขั้นตอนการรันโปรแกรม.....	30
4.1 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1.....	34
4.2 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 รอบที่ 1- 9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	35
4.3 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 รอบที่ 10- 18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	35
4.4 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 รอบที่ 19- 27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	36
4.5 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2.....	37
4.6 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 รอบที่ 1- 9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	37
4.7 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 รอบที่ 10- 18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	38
4.8 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 รอบที่ 19- 27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	38
4.9 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3.....	39
4.10 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 รอบที่ 1- 9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	40
4.11 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 รอบที่ 10- 18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	40
4.12 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 รอบที่ 19- 27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	40
4.13 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4.....	40

สารบัญรูป (ต่อ)

รูปที่	หน้า
4.14 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 รอบที่ 1- 9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	42
4.15 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 รอบที่ 10- 18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	42
4.16 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 รอบที่ 19- 27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1	43
4.17 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 1 $f_X(x) = \frac{1}{8}$	44
4.18 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 2 $f_X(x) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi})\exp(-x^2/2)}$	45
4.19 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 2 $f_X(x) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi})\exp(-x^2/2)}$	45
4.20 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 3 $f_X(x) = \frac{1}{2}e^{-\frac{x}{2}}$	46
4.21 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 3 $f_X(x) = \frac{1}{2}e^{-\frac{x}{2}}$	46
4.22 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 4 $f_X(x) = 0.125 * \sqrt{\frac{2}{\pi}} * x^2 * \exp(-0.25x^2/2)$	47
4.23 SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 4 $f_X(x) = 0.125 * \sqrt{\frac{2}{\pi}} * x^2 * \exp(-0.25x^2/2)$	47
4.24 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Exponential ที่ $f_X(x) = \frac{3}{4}e^{-\frac{3}{4}x}$	48
4.25 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Exponential ที่ $f_X(x) = \frac{3}{4}e^{-\frac{3}{4}x}$	48
4.26 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Gaussian ที่ $f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}2}e^{-\frac{x^2}{2+2^2}}$	49
4.27 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Gaussian ที่ $f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}2}e^{-\frac{x^2}{2+2^2}}$	50
4.28 แสดงค่า PDF ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Erlang ที่ $f_X(x) = \left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$	50
4.29 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Erlang ที่ $f_X(x) = \left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$	51

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ที่มาและความสำคัญของโครงการ

วิธีการหาค่าที่ดีที่สุดแบบพาร์ทิเคิลส่วนของพทไม่ใช้ชั้น (PSO) จัดเป็นวิธีการค้นหาแบบสุ่ม โดยอาศัย จุดเริ่มต้นหลายจุดซึ่งอาศัยหลักการที่ประยุกต์มาจากหลักการทางจิตวิทยาสังคมพาร์ทิเคิลส่วนของพทไม่ใช้ชั้น แสดงให้เราเห็นถึง พฤติกรรมทางสังคมได้ดีพอๆ กับการใช้งานในการแก้ไขปัญหาของวิศวกรรม โดยเฉพาะอย่างยิ่งพาร์ทิเคิลส่วนของพทไม่ใช้ชั้น ซึ่งในการหาค่าที่ดีที่สุดในปัญหา yakा ได้อบ่งมีประสิทธิภาพและรวดเร็ว

ในกระบวนการที่ความสนใจของ PDF ของสัญญาณ เพื่อที่จะลดกำลังของสัญญาณรบกวนให้ได้น้อยที่สุด ควรวางแผนด้านของความสนใจของ PDF ให้ห่างกัน เป็นช่วงๆที่บีบรีเวลา PDF ของสัญญาณมีค่าสูงๆ และกระบวนการพาร์ทิเคิลส่วนนี้ น่าจะเป็นกระบวนการที่สามารถทำให้เราออกแบบความสนใจของ PDF ของสัญญาณรบกวนลงได้ จึงได้นำมาเป็นขั้นตอนที่นำศึกษาค้นคว้า

1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ

- 1) เพื่อศึกษาระบวนการการทำงานของพาร์ทิเคิลส่วนนี้ และนำไปประยุกต์เพื่อหาผลเบลย์เพื่อให้เป็นคำตอบที่เหมาะสมที่สุด
- 2) เพื่อศึกษาระบวนการออกแบบความสนใจของ PDF
- 3) เพื่อออกแบบความสนใจของพาร์ทิเคิลส่วนนี้
- 4) เพื่อสร้างโปรแกรมออกแบบความสนใจของพาร์ทิเคิลส่วนนี้
- 5) เปรียบเทียบค่า SNR ที่ได้จากการออกแบบความสนใจของพาร์ทิเคิลส่วนนี้ กับค่า SNR ที่ได้จาก Lloyd-Max

1.3 ขอบเขตของโครงการ

- 1) ศึกษาระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม
 - 2) ศึกษาระบวนการควบไทยเช่นน
 - 3) ศึกษาระบวนการ Lloyd Max ควบไทยเช่นน
 - 4) เรียนโปรแกรมเพื่อใช้ออกแบบควบไทยเช่นด้วยระบบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม

1.4 ขั้นตอนและแผนการดำเนินงาน

1.5 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับจากโครงการ

- 1) มีความรู้ความเข้าใจเกี่ยวกับกระบวนการ พาร์ทิคิลสอร์ม และ Lloyd Max
- 2) มีความรู้ความเข้าใจเกี่ยวกับความตอนไทยเชื้น
- 3) นำค่าที่ได้ไปประยุกต์ใช้งานในด้านการออกแบบความตอนไทยเชื้น

1.6 งบประมาณ

ค่าวัสดุสำนักงาน	200 บาท
ค่าวัสดุคอมพิวเตอร์	500 บาท
ค่าถ่ายเอกสาร	300 บาท
รวมเงินเดือนทั้งสิ้น (หนึ่งพันบาทต่อวัน)	<u>1,000 บาท</u>
หมายเหตุ: ด้วยผลลัพธุ์รายการ	



บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการที่เกี่ยวข้อง

การสื่อสารในปัจจุบัน โดยส่วนมากเป็นการสื่อสารดิจิตอล การใช้สัญญาณดิจิตอลในการสื่อสารนั้นมีข้อได้เปรียบกว่า สัญญาณอนาล็อกหลายประการ เป็นต้นว่าสัญญาณดิจิตอลมีระดับที่แน่นอน การได้สัญญาณเดิมกลับคืนมาอย่างถูกต้องนั้นทำได้ดีกว่าสัญญาณอนาล็อก กล่าวอีกนัยหนึ่งคือทันต่อสัญญาณเรนกวนดีกว่าสัญญาณอนาล็อกและก่อนที่จะได้สัญญาณดิจิตอลนั้นจะต้องนำสัญญาณข้อมูลที่เป็นอนาล็อกผ่านกระบวนการ Pulse Amplitude Modulation (PAM) แล้วนำสัญญาณ PAM ที่ได้มาไปเข้ากระบวนการ Pulse Code Modulation (PCM) โดยการทำ PCM นี้จะมีวิธีหนึ่งที่เรียกว่าความไหเซชั่น จะเป็นการกำหนดให้สัญญาณอนาล็อกที่รับมากกว่ามีเลขดิจิตอลอย่างไร กระบวนการทำความไหเซชั่น จึงเป็นกระบวนการที่สำคัญในการแปลงสัญญาณอนาล็อกมาเป็นดิจิตอลวิธีการที่กล่าวมาจะได้อธิบายไว้ดังนี้

2.1 การสุ่มตัวอย่าง (Sampling)

สัญญาณที่ต้องการส่งไม่ได้อยู่ในรูปสัญญาณดิจิตอลนั้นคือแหล่งกำเนิดของข้อมูลไม่ได้แทนค่วยสัญญาณดิจิตอล จึงต้องทำการเปลี่ยนให้เป็นสัญญาณดิจิตอลค่วยบนการแปลงสัญญาณอนาล็อกเป็นสัญญาณดิจิตอล (Analog-to-Digital conversion, ADC, A/D) และสัญญาณอนาล็อกเป็นสัญญาณที่มีความต่อเนื่องทางขนาด ดังนั้นจะต้องถูกแปลงเป็นสัญญาณดิจิตอลที่มีสัญญาณไม่ต่อเนื่องทางขนาดทำได้โดยการสุ่มตัวอย่าง (Sampling) เป็นการตัดสุ่มสัญญาณอนาล็อกออกเป็นช่วงๆคือความถี่ของการสุ่ม (Sampling frequency, f_s) สัญญาณเดิมจะถูกเปลี่ยนกลับคืนมาได้อย่างครบถ้วนนั้นต้องมีข้อจำกัดที่สำคัญกล่าวไว้ในทฤษฎีบท การสุ่มตัวอย่างของ Shannon คือความถี่ของการสุ่มตัวอย่างจะต้องสูงกว่า ความถี่สูงสุดของสัญญาณที่ต้องการสุ่มนี้เป็นสองเท่าขึ้นไปถ้าสัญญาณที่ต้องการสุ่มตัวอย่างมีความถี่สูงสุดเป็น f_M ความถี่ของการสุ่มตัวอย่างต้องเป็น [2]

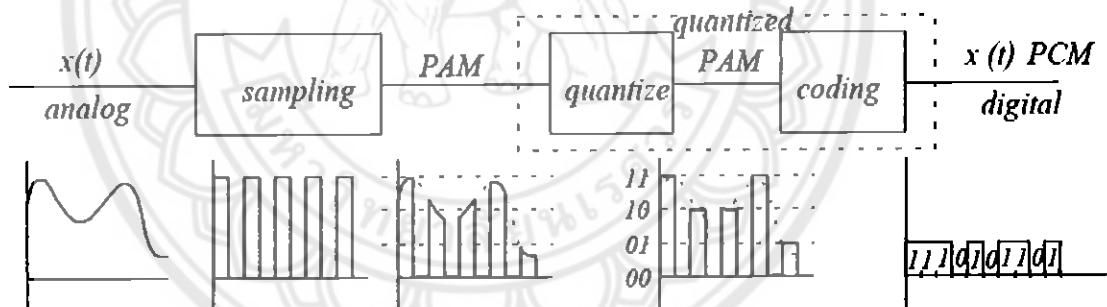
$$f_s \geq 2f_M \quad (2.1)$$

2.2 Pulse Amplitude Modulation (PAM)

PAM คือการมอคุเดตทางแอนปลิจูดของพัลส์ โดยอาศัยหลักการสุ่มตัวอย่างของสัญญาณที่เป็นอนาคตตามช่วงเวลา ทำให้สัญญาณนั้นขาดจากกันเป็นพัลส์ๆ โดยขนาดของแต่ละ พัลส์จะเท่ากับขนาดของสัญญาณเดิมในช่วงเวลานั้นๆ ซึ่งการสุ่มตัวอย่างจะทำด้วยอัตราส่วนเป็นสองเท่าของสัญญาณอนาคต หรืออัตราการสุ่มในควิสต์ (Nyquist rate) [1] ตามสมการที่ (2.1)

2.3 Pulse Code Modulation (PCM)

PCM คือการนำสัญญาณ PAM มาทำการปรับระดับขนาดของพัลส์นี้ให้อยู่ในระดับที่กำหนดไว้ โดยเรียกขึ้นตอนนี้ว่าการควบคุมไทรเซ็นชั่น จากนั้นจึงเข้ารหัสของพัลส์ที่ได้ การที่พัลส์นี้ขนาดต่างๆ เมื่อถูกจัดเข้ากับระดับที่กำหนดไว้จะทำให้เกิดความผิดพลาดหรือความแตกต่างจากการปรับระดับนี้ เรียกว่า สัญญาณรบกวนจากการควบคุมไทรเซ็นชั่น (Quantization noise) รูปที่ 2.1 แสดงการเข้ารหัสสัญญาณ PAM ถ้ากำหนดระดับสัญญาณที่แตกต่างกันไว้ 4 ระดับก็จะใช้รหัสฐานสอง 2 บิต แทนสัญญาณแต่ละระดับ [2]



รูปที่ 2.1 กระบวนการ Pulse Code Modulation (PCM) ที่ใช้ 2 บิต ในการเข้ารหัส [2]

2.4 การควบคุมไทรเซ็นชั่น

เป็นหนึ่งในกระบวนการทำ PCM เพื่อให้ได้สัญญาณดิจิตอลที่ใกล้เคียงกับสัญญาณอนาคตเดิมมากที่สุด โดยใช้จำนวนบิตในการแทนสัญญาณและแบ่งระดับของสัญญาณ ตัวอย่างเช่น จำนวนบิตที่เราใช้มี 3 บิต จะมีจำนวนระดับเท่ากับ $2^3 = 8$ ระดับ ในการควบคุมไทรเซ็นสัญญาณอนาคตเท่าใดก็ตาม จะถูกจัดเข้าเป็นระดับ 8 ระดับนี้เท่านั้น

ในขั้นตอนการแปลงสัญญาณดิจิตอลกลับไปเป็นสัญญาณอนาลอกอาจทำให้เกิดความแตกต่างระหว่างสัญญาณอนาลอกเดิมกับสัญญาณอนาลอกที่แปลงกลับจากสัญญาณดิจิตอลดังกล่าว จะทำให้เกิดสัญญาณรบกวนจากการควบคุมไฟเขชั่นขึ้น

เพื่อลดสัญญาณรบกวนจากการควบคุมไฟเขชั่น เราสามารถปรับระดับควบคุมไฟเขชั่นได้ตามความเหมาะสมกับการกระจายทางสถิติของสัญญาณอินพุต เพื่อให้ได้อัตราส่วนระหว่างกำลังของสัญญาณต่อกำลังของสัญญาณรบกวน เราชาระบบความสัมพันธ์ระหว่าง

1. การกระจายทางสถิติ (PDF) ของสัญญาณอินพุต
2. จำนวนระดับในการควบคุมไฟเขชั่น (Number of quantization level, M)
3. ระดับการควบคุมไฟเขชั่น (Quantization level, \tilde{x}_k)

ทั้งสามค่าดังกล่าวมีความสำคัญสำหรับการควบคุมไฟเขชั่นสัญญาณ เมื่อทราบค่าเหล่านี้แล้ว สามารถทำการหาค่าอัตราส่วนระหว่าง กำลังของสัญญาณต่อกำลังของสัญญาณรบกวน ได้จากสมการที่ (2.2)

$$SNR = \frac{P_{Signal}}{P_{Noise}} \quad (2.2)$$

และจากการทราบระดับของ ควบคุมไฟเขชั่น (\tilde{x}_k) แล้วต่อไปควรทราบข้อเบตในการอินพิเกรท (Boundary of quantization) ของแต่ระดับขึ้น เพราะสัญญาณเป็นแบบ PDF จะมีข้อเบตที่มีค่าไม่เท่ากับ 0 สามารถหาได้จากสมการที่ (2.3)

$$x_i = \begin{cases} \min\{x\} & ; i = 0 \\ \frac{\tilde{x}_i + \tilde{x}_{i+1}}{2} & ; i = 1, 2, \dots, M - 1 \\ \max\{x\} & ; i = M \end{cases} \quad (2.3)$$

ซึ่งจะได้ ข้อเบตในการอินพิเกรท (Boundaries, x_k) มีจำนวนเท่ากับ $M+1$ และ M คือจำนวนระดับของ ควบคุมไฟเขชั่น และการหา กำลังของสัญญาณ (P_{signal}) หาได้จากสมการที่ (2.4)

$$P_{Signal} = E[x^2] = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 f_x(x) dx \quad (2.4)$$

โดยที่ $f_x(x)$ คือ PDF ของสัญญาณและ กำลังของสัญญาณรบกวน (P_{noise}) หาได้จากสมการที่ (2.5)

$$P_{Noise} = \sum_{k=1}^M \bar{e}_k^2 \quad (2.5)$$

$$\text{โดยที่} \quad \bar{e}_k^2 = \int_{x_{k-1}}^{x_k} (x - \tilde{x}_k)^2 f_X(x) dx \quad (2.6)$$

เมื่อ $f_X(x)$ คือ PDF ของสัญญาณ เมื่อทำการคำนวณหา P_{Signal} และ P_{Noise} ได้แล้ว นำไปแทนค่าในสมการที่ (2.2) ก็จะได้ค่า SNR แล้วแปลงค่า SNR นี้ให้อยู่ในหน่วยที่เป็นเดชิเบลดังสมการที่ (2.7)

$$SNR_{dB} = 10 \log_{10}(SNR) \quad (2.7)$$

2.4.1 Uniform quantization

คือ การค่อนไทร์สัญญาณที่มีระหบห่างของระดับ ค่อนไทร์ Quantization level (\tilde{x}_k) ที่เท่ากัน

2.4.2 Non-uniform quantization

คือ การค่อนไทร์สัญญาณที่มีระหบห่างของระดับค่อนไทร์ Quantization level (\tilde{x}_k) ที่ไม่เท่ากัน

เนื่องจากสัญญาณอินพุตมี PDF ที่เป็นแบบ Uniform และ Non-uniform ในการออกแบบค่อนไทร์ชั้น ต้องวางแผนห่างของระดับการค่อนไทร์ ให้เหมาะสมว่าควรเลือกการค่อนไทร์แบบไหน ตามสัญญาณอินพุตนั้นเพื่อให้เกิดระดับการค่อนไทร์ น้อยที่สุดนั่นหมายถึงการได้ค่า SNR ที่มากที่สุดนั่นเอง

เพื่อให้เห็นถึงวิธีการเลือกระดับการค่อนไทร์ ที่เหมาะสมต่อไปนี้เป็นตัวอย่างวิธีการคำนวณการค่อนไทร์สัญญาณมีสองตัวอย่าง แล้วจะนำตัวอย่างทั้งสองตัวอย่างนี้มาเปรียบเทียบกัน ว่าควรจะเลือกวิธีการใดให้เหมาะสมกับ PDF ของสัญญาณ

ตัวอย่างที่ 1 กำหนด PDF ของสัญญาณดังสมการ [3]

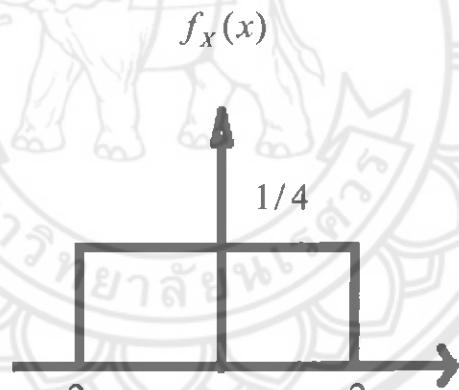
$$f_X(x) = \begin{cases} \frac{1}{4} & ; -2 \leq x \leq 2 \\ 0 & ; \text{otherwise} \end{cases} \quad (2.8)$$

ต่อไปจะแสดงวิธีการหา SNR_{dB} ของสัญญาณอินพุตดังกล่าวนี้ โดยมีจำนวนระดับการค่อนไถช่วง 4 ระดับ และกำหนดขั้นในการค่อนไถ (\tilde{x}_k) ดังนี้

$$\text{Uniform quantization level} \Rightarrow \tilde{x}_k = \{-1.5, -0.5, 0.5, 1.5\} \quad (2.9)$$

$$\text{Non-uniform quantization level} \Rightarrow \tilde{x}_k = \{-1.8, -0.4, 0.4, 1.8\} \quad (2.10)$$

วิธีคำนวณ PDF ของสัญญาณ ที่ได้จากการหักห้ามที่ 2.2



รูปที่ 2.2 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1

$$\text{จาก Uniform quantization level } \tilde{x}_k = \{-1.5, -0.5, 0.5, 1.5\} \quad (2.11)$$

ขอบเขตหรือ Boundary of quantization ของการอินพิเกรทซึ่งหาได้จากสมการที่ (2.3) ดังนั้นจะได้ขอบเขตเท่ากับ

$$x_k = \{-2, -1, 0, 1, 2\} \quad (2.12)$$

กำลังของสัญญาณสามารถหาได้จาก PDF ของสัญญาณ ที่โจทย์กำหนดมาให้ ซึ่งแสดงได้ ดังสมการที่ (2.4)

$$P_{signal} = E[x^2] = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 f_x(x) dx = \frac{1}{4} \int_{-2}^{2} x^2 dx = 1.333 \quad W \quad (2.13)$$

กำลังของสัญญาณรบกวนสำหรับ 4 ระดับ หาได้จากสมการที่ (2.4) และ (2.5) และขอบเขต จากสมการที่ (2.8) ดังนี้

$$\left. \begin{aligned} \text{ที่ } k=1 \text{ จะได้ } \overline{e_1^2} &= \frac{1}{4} \int_{-2}^{-1} (x + 1.5)^2 dx = 0.02083 \\ \text{ที่ } k=2 \text{ จะได้ } \overline{e_2^2} &= \frac{1}{4} \int_{-1}^0 (x + 0.5)^2 dx = 0.02083 \\ \text{ที่ } k=3 \text{ จะได้ } \overline{e_3^2} &= \frac{1}{4} \int_0^1 (x - 0.5)^2 dx = 0.02083 \\ \text{ที่ } k=4 \text{ จะได้ } \overline{e_4^2} &= \frac{1}{4} \int_1^2 (x - 1.5)^2 dx = 0.02083 \\ \therefore P_{noise} &= \sum_{k=1}^4 \overline{e_k^2} = 0.083 \quad W \end{aligned} \right\} \quad (2.14)$$

เมื่อทราบค่าดังนี้แล้ว P_{signal} และ P_{noise} จากสมการที่ (2.13) และ (2.14) แล้ว ดังนั้น สามารถหาค่า SNR สำหรับ Uniform quantization นี้ได้จากดังสมการที่ (2.2) และแปลงให้เป็น หน่วยเดซิเบลได้ดังสมการที่ (2.7)

$$SNR = \frac{P_{signal}}{P_{noise}} = \frac{1.333}{0.083} = 16.060 \quad (2.15)$$

$$SNR_{dB} = 10 \log_{10} (SNR) = 12.06 \quad dB \quad (2.16)$$

จาก Non-uniform quantization level $\tilde{x}_k = \{-1.8, -0.4, 0.4, 1.8\}$ (2.17)

ขอบเขตหรือ Boundary of quantization ของการอินทิเกรต ซึ่งจะสามารถหาค่าได้จากสมการที่ (2.3) ดังนี้จะได้

$$x_k = \{-2, -1.1, 0, 1.1, 2\} \quad (2.18)$$

กำลังของสัญญาณรบกวนสำหรับ 4 ระดับ หาได้จากสมการที่ (2.5) และ (2.6) และขอบเขตจะได้ดังนี้

$$\left. \begin{array}{l} \text{ที่ } k=1 \text{ จะได้ } \overline{e_1^2} = \frac{1}{4} \int_{-2}^{-1.1} (x+1.8)^2 dx = 0.02925 \\ \text{ที่ } k=2 \text{ จะได้ } \overline{e_2^2} = \frac{1}{4} \int_{-1.1}^0 (x+0.4)^2 dx = 0.0339 \\ \text{ที่ } k=3 \text{ จะได้ } \overline{e_3^2} = \frac{1}{4} \int_0^{1.1} (x-0.4)^2 dx = 0.0339 \\ \text{ที่ } k=4 \text{ จะได้ } \overline{e_4^2} = \frac{1}{4} \int_{1.1}^2 (x-1.8)^2 dx = 0.02925 \\ \therefore P_{noise} = \sum_{k=1}^4 \overline{e_k^2} = 0.1268 \quad W \end{array} \right\} \quad (2.19)$$

เมื่อทราบค่า ดังนั้นค่า P_{signal} และ P_{noise} แล้วจากสมการที่ (2.18) และ (2.19) ดังนี้สามารถหาค่า SNR สำหรับ Non-uniform quantization นี้ได้จากสมการที่ (2.2) และทำให้น่าวางเป็นเดซิเบล ได้ดังสมการที่ (2.7)

$$SNR = \frac{P_{signal}}{P_{noise}} = \frac{1.333}{0.1268} = 10.51 \quad (2.20)$$

$$SNR_{dB} = 10 \log_{10}(SNR) = 10.22 \text{ dB} \quad (2.21)$$

เปรียบเทียบค่า SNR_{dB} ที่ได้จากการคำนวณเมื่อ PDF ของสัญญาณนั้นเป็นแบบ Uniform จะได้เห็นว่าการออกแบบความไทซ์แบบ Uniform quantization จะได้ค่า SNR_{dB} ที่สูงกว่า แบบ Non-uniform quantization

ตัวอย่างที่ 2 กำหนด PDF ของสัญญาณดังสมการ [4]

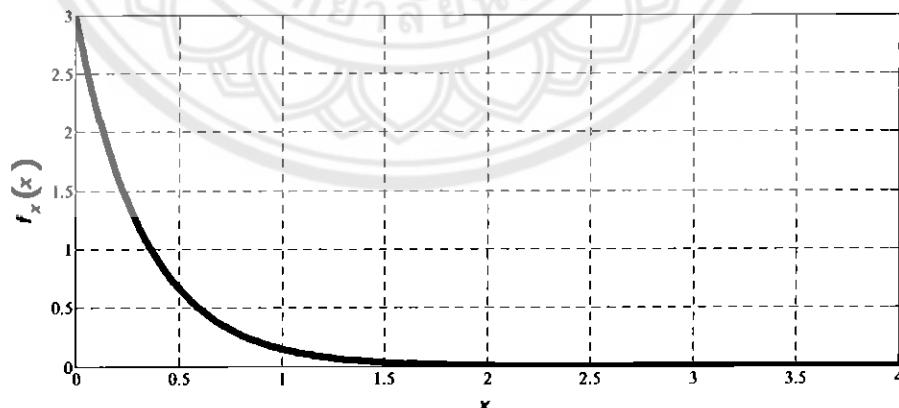
$$f_X(x) = \begin{cases} 3e^{-3x} & ; x \geq 0 \\ 0 & ; \text{otherwise} \end{cases} \quad (2.22)$$

ต่อไปจะแสดงวิธีการหาค่า SNR_{dB} ของสัญญาณอนพุตดังกล่าวนี้ โดยมีจำนวนระดับของการความไทซ์เท่ากับ 4 ระดับ และกำหนดขั้นระดับในการความไทซ์ (\tilde{x}_k) ดังนี้

$$\text{Uniform quantization level} \Rightarrow \tilde{x}_k = \{0.5, 1.0, 1.5, 2\} \quad (2.23)$$

$$\text{Non-uniform quantization level} \Rightarrow \tilde{x}_k = \{0.2, 0.8, 1.5, 3\} \quad (2.24)$$

วิธีทำ จาก PDF ของสัญญาณ ที่ให้ทักษะกำหนดให้สามารถเขียนกราฟได้ดังรูปที่ 2.3



รูปที่ 2.3 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2

จาก Uniform quantization level $\tilde{x}_k = \{0.5, 1.0, 1.5, 2, 0\}$ (2.25)

ขอบเขตหรือ Boundary of quantization ของการอินพิเกรตซึ่งจะหาได้จากสมการที่ (2.2) ดังนี้จะได้ขอบเขตเท่ากับ

$$x_k = \{0, 0.75, 1.25, 1.75, \infty\} \quad (2.26)$$

กำลังงานของสัญญาณสามารถหาได้จาก PDF ของสัญญาณจากที่โจทย์กำหนดมาให้ดังสมการที่ (2.4)

$$P_{signal} = E[x^2] = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 f_x(x) dx = 3 \int_0^{\infty} x^2 e^{-3x} dx = \frac{2}{9} \text{ W} \quad (2.27)$$

กำลังของสัญญาณรบกวนสำหรับ 4 ระดับ หาได้จากสมการที่ (2.5) และ (2.6) และขอบเขต ดังนี้

$$\left. \begin{aligned} \text{ที่ } k=1 \quad \bar{e}_1^2 &= 3 \int_0^{0.75} (x-0.5)^2 e^{-3x} dx = 0.0913128 \\ \text{ที่ } k=2 \quad \bar{e}_2^2 &= 3 \int_{0.75}^{1.25} (x-1)^2 e^{-3x} dx = 0.00182733 \\ \text{ที่ } k=3 \quad \bar{e}_3^2 &= 3 \int_{1.25}^{1.75} (x-1.5)^2 e^{-3x} dx = 0.004073 \\ \text{ที่ } k=4 \quad \bar{e}_4^2 &= 3 \int_{1.75}^{\infty} (x-2)^2 e^{-3x} dx = 0.00062952 \\ P_{noise} &= \sum_{k=1}^4 \bar{e}_k^2 = 0.09417695 \text{ W} \end{aligned} \right\} \quad (2.28)$$

เมื่อทราบค่าดังนี้ค่า P_{signal} และ P_{noise} จากสมการที่ (2.26) และ (2.27) แล้วดังนี้สามารถหาค่า SNR สำหรับ Uniform quantization นี้ได้จากการที่ (2.1) และแปลงให้เป็นหน่วยเดซิเบลได้ดังสมการที่ (2.6) ได้

$$SNR = \frac{P_{signal}}{P_{noise}} = \frac{2/9}{0.09417695} = 2.3596 \quad (2.29)$$

$$SNR_{dB} = 10 \log_{10}(SNR) = 3.73 \quad dB \quad (2.30)$$

$$\text{จาก Non-uniform quantization level } \tilde{x}_k = \{0, 2, 0.8, 1.5, 5.3\} \quad (2.31)$$

ขอบเขตหรือ Boundary of quantization ของการอินทิเกรทซึ่งหาได้ดังนี้จะได้

$$x_k = \{0, 0.5, 1, 1.5, 2.25, \infty\} \quad (2.32)$$

กำลังของสัญญาณรบกวนสำหรับ 4 ระดับ หาได้จากการ (2.4) และ (2.5) และขอบเขต
ดังนี้

$$\left. \begin{aligned} \text{ที่ } k=1 \quad \bar{e}_1^2 &= 3 \int_0^{0.5} (x - 0.2)^2 e^{-3x} dx = 0.0146 \\ \text{ที่ } k=2 \quad \bar{e}_2^2 &= 3 \int_{0.5}^{1.15} (x - 0.8)^2 e^{-3x} dx = 0.0067 \\ \text{ที่ } k=3 \quad \bar{e}_3^2 &= 3 \int_{1.15}^{3.25} (x - 1.5)^2 e^{-3x} dx = 0.00203 \\ \text{ที่ } k=4 \quad \bar{e}_4^2 &= 3 \int_{3.25}^{\infty} (x - 3)^2 e^{-3x} dx = 0.00032 \\ P_{noise} &= \sum_{k=1}^4 \bar{e}_k^2 = 0.02365 \text{ W} \end{aligned} \right\} \quad (2.33)$$

เมื่อทราบค่า ดังนั้นค่า P_{signal} และ P_{noise} แล้วดังนั้นสามารถหาค่า SNR สำหรับแบบ
Non-uniform quantization นี้ได้จากการที่ (2.1) และทำให้หน่วยเป็นเดซิเบลได้ดังสมการที่ (2.6)

$$SNR = \frac{P_{signal}}{P_{noise}} = \frac{2/9}{0.02365} = 9.3963 \quad (2.34)$$

$$SNR_{dB} = 10 \log_{10}(SNR) = 9.73 \quad dB \quad (2.35)$$

เปรียบเทียบค่า SNR_{dB} ที่ได้จากการคำนวณ เมื่อ PDF ของสัญญาณแบบ Non-uniform จะเห็นได้ว่าการทำความใหญ่แบบ Non-uniform quantization จะได้ค่า SNR_{dB} ที่นิ่งกว่า แบบ Uniform quantization

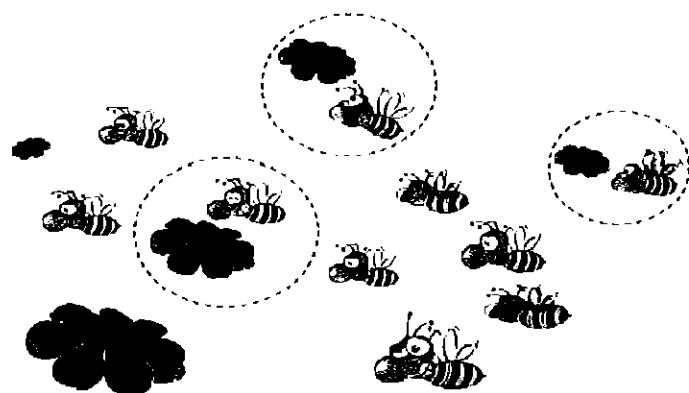
จากการคำนวณทั้งสองตัวอย่างพบว่า PDF ของสัญญาณมีการกระจายทางสถิติแบบ Uniform แล้วควรเลือกความใหญ่สัญญาณแบบ Uniform quantization จึงได้ค่า SNR ที่สูงกว่า และ เช่นเดียวกัน ถ้า PDF ของสัญญาณมีการกระจายทางสถิติแบบ Non-uniform quantization แล้วก็ควรเลือกความใหญ่สัญญาณแบบ Non-uniform quantization จึงจะได้ค่า SNR ที่สูงกว่า

แต่อย่างไรก็ตามจากตัวอย่างทั้งสองตัวอย่างยังไม่สามารถบอกได้ว่าค่า SNR ที่ได้จากการคำนวณนั้นเป็นค่าที่ดีที่สุดของได้แค่ว่าควรเลือกใช้ความไทซ์แบบใดที่เหมาะสมเพื่อให้ได้ SNR ที่ดีที่สุด

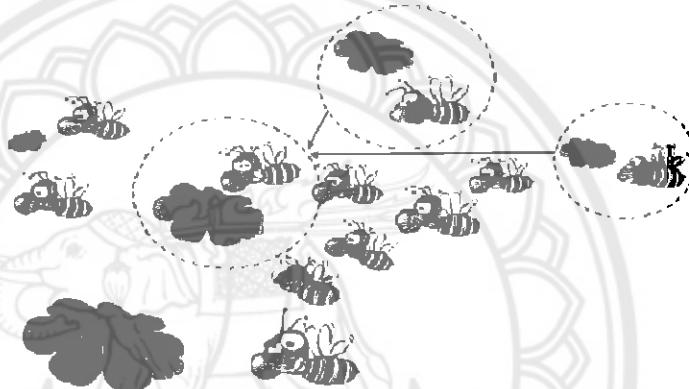
จากตัวอย่างที่ 2 การความไทซ์แบบ Non-uniform quantization จะได้ค่า SNR_{dB} ที่สูงกว่าแบบ Uniform quantization ค่าที่ใช้ในการคำนวณเป็นค่าที่สูงขึ้นมา ตามทฤษฎีแล้วควรสูงกว่าให้อยู่ในบริเวณที่สูงสุดของกราฟที่ได้จากการ PDF จึงต้องนำกระบวนการอย่างหนึ่งเข้ามาหาค่าของระดับความไทซ์ชั้น หลังจากการสูงในครั้งแรก กระบวนการนี้คือ พาร์ทิเคิลสวอร์ม เพื่อให้ได้ระดับของความไทซ์ชั้น ที่เหมาะสมจะอธิบายเกี่ยวกับ กระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม ดังต่อไปนี้

2.5 กระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม [5]

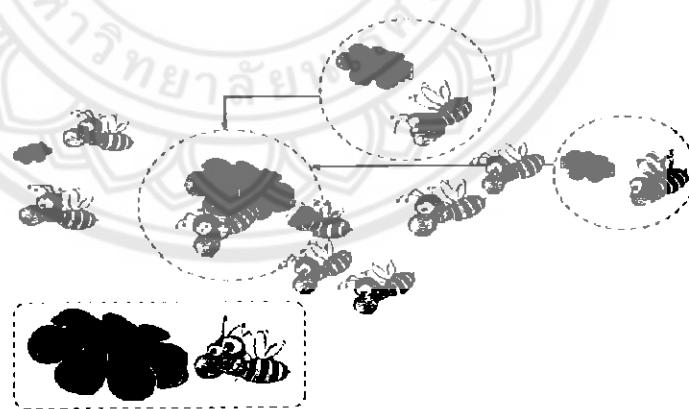
วิธีการหาค่าที่ดีที่สุดแบบพาร์ทิเคิลสวอร์มอฟทิไมเซชัน (PSO) จัดเป็นวิธีการค้นหาแบบสุ่มโดยอาศัย จุดเริ่มต้นหลายจุดซึ่งอาศัยหลักการที่ประยุกต์มาจากหลักการทำงานจิตวิทยาสังคม พาร์ทิเคิลสวอร์มอฟทิไมเซชัน แสดงให้เราเห็นถึงพฤติกรรมทางสังคม ได้คือพยายามการใช้งานในการแก้ไขปัญหาของวิศวกรรม โดยเฉพาะอย่างยิ่งพาร์ทิเคิลสวอร์มอฟทิไมเซชันช่วยในการหาค่าที่ดีที่สุดในปัญหาหากฯ ได้อย่างมีประสิทธิภาพและรวดเร็ว การหาค่าที่เหมาะสมที่สุดแบบพาร์ทิเคิลสวอร์ม เป็นวิธีการทำงานคณิตศาสตร์มีวิวัฒนาการเพื่อนำมาใช้แก้ปัญหาทางสถิติมีแนวคิดมาจาก การสังเกตเห็นพฤติกรรมของสัตว์ ตัวอย่างที่เห็นได้ชัดคือพฤติกรรมของผู้สั่ง ในการหาน้ำหวาน ในตอนแรกผู้สั่งจะแยกตัวกันออกหาน้ำหวาน ผลลัพธ์ที่ได้คือมีผู้สั่งจำนวนหนึ่งที่พวนน้ำหวานจากออกไม้ดั้งรูปที่ 2.4 และ จะทำการส่งสัญญาณบอกผู้สั่งตัวอื่นๆ ในผู้ให้บินมานะรีเวณ ใกล้ๆ ที่มีน้ำหวานที่มากกว่าและ ดีกว่าบริเวณอื่นและทำการออกแบบหาน้ำหวานใกล้บริเวณนั้นตามรูปที่ 2.5 ซึ่งจะทำให้กันพนน้ำหวานที่มีคุณภาพดี การส่งสัญญาณจะเป็นเช่นนี้ไปเรื่อยๆ จนสามารถหาน้ำหวานที่ดีที่สุดดังรูปที่ 2.6 ได้พฤติกรรมดังกล่าว



รูปที่ 2.4 การค้นหาในพื้นที่แคบ [6]



รูปที่ 2.5 ผู้สื้งเคลื่อนที่เข้าหาตำแหน่งที่ดีกว่าเดิม [6]



รูปที่ 2.6 ผู้สื้งค้นพื้นที่กว้างที่สุด [6]

2.5.1 สัญลักษณ์และคำจำกัดความที่ใช้ในวิธีพาร์ติเคิลสوارม

- พาร์ติเคิล (Particle) คือ สามารถตัวหนึ่งในประชากร (Population) โดยพาร์ติเคิลหนึ่งตัว

ประกอบด้วย ตำแหน่ง (Position) และความเร็ว (Velocity) ตัวพาร์ทิเคิลรู้ตำแหน่งปัจจุบันของมัน และรู้ค่าคำตอบของตำแหน่งนั้นๆ ตัวพาร์ทิเคิลรู้ตำแหน่งที่ดีที่สุดที่ตัวมันเองเคยหาเจอ ที่เรียกว่า Personal Best Position รู้ตำแหน่งที่ดีที่สุดเฉพาะกลุ่ม และรู้ค่าคำตอบของตำแหน่งนั้นๆ

- ประชากร หรือ ฝูง (Swarm) คือ เซตของกลุ่มพาร์ทิเคิล K ตัว ตั้งแต่ตัวที่ 1 ถึงตัวที่ K

- ตำแหน่งของพาร์ทิเคิลตัวที่ i ที่การวนซ้ำครั้งที่ d ถูกเขียนแทนด้วย $x_{i,d}$

- ค่าความเหมาะสม (Fitness Value): $f_X(x)$ คือ ค่าของคำตอบที่แปลงมาจากตำแหน่ง

- ความเร็ว (Velocity): V ตัวที่ i ที่การวนซ้ำครั้งที่ i ถูกเขียนแทนด้วย $v_{i,d}$

- น้ำหนักแรงเรื่อย (Inertia Weight): w คือพารามิเตอร์ที่ใช้ในการควบคุมผลกระทบของความเร็วที่การวนซ้ำก่อนหน้าที่จะมีผลต่อความเร็วในการวนซ้ำปัจจุบันของตัวพาร์ทิเคิลทั้ง K ตัว

- ตำแหน่งที่ดีที่สุดส่วนตัว (Personal Best Position): P_{best} คือ ตำแหน่งที่ถูกพบโดยตัวพาร์ทิเคิลตัวที่ i ที่มีค่าความเหมาะสมที่ดีที่สุด โดยเขียนแทนด้วย

$$P_{best} = (P_{best1}, P_{best2}, P_{best3}, \dots, P_{best(d)})$$

- ตำแหน่งที่ดีที่สุด全局 (Global Best Position): G_{best} เป็นสัญลักษณ์ที่ใช้แทนตำแหน่งที่ดีที่สุด全局 คือ ตำแหน่งที่ดีที่สุดที่ถูกพบโดยฝูง โดยเขียนแทนด้วย

$$G_{best} = (G_{best1}, G_{best2}, G_{best3}, \dots, G_{best(d)})$$

2.5.2 ค่าตัวแปรของพาร์ทิเคิลสรุป

ค่าพารามิเตอร์ต่างๆ ที่จำเป็นจะต้องกำหนดค่าลงไว้เพื่อให้ PSO สามารถทำงานได้อย่างถูกต้อง

1. จำนวนพาร์ทิเคิลกำหนดเพื่อที่จะแสดงถึงจำนวนพาร์ทิเคิล ที่จะทำการศึกษาในแต่ละรอบ โดยการกำหนดจะต้องให้มีค่าเป็นเลขจำนวนเต็มบวก

2. จำนวนรอบจะต้องกำหนดเพื่อแสดงถึงจำนวนรอบที่จะให้พาร์ทิเคิล ค้นหาคำตอบที่สำคัญจะทำให้ทราบว่าโปรแกรมจะสิ้นสุดเมื่อใดในการกำหนดค่าจะต้องเป็นจำนวนเต็มบวก

3. ค่าอ่วงน้ำหนัก (w) ใช้ด้วงน้ำหนักค่าอัตราเร็ว (Velocity) ในรอบที่ผ่านมา

ยกตัวอย่าง ถ้า w เท่ากับ 0.1 ก็หมายความว่าค่าอัตราเร็ว ใหม่จะเอาข้อมูลของอัตราเร็ว ในรอบที่ผ่านไป 10% มาใช้ในการคำนวณ

4. ค่าปัจจัยการเรียนรู้ของพาร์ทิเคิล (c_1 และ c_2) โดยได้แบ่งเป็นปัจจัยการเรียนรู้ของคนมอง (c_1) และปัจจัยการเรียนรู้ของกลุ่ม (c_2)

2.5.3 ขั้นตอนการทำงานของ พาร์ทิเคิลสوار์ม

1. กำหนดค่าเริ่มต้นให้แต่ละพาร์ทิเคิล ด้วยการสุ่มดังนี้

-กำหนดค่า D คือมิติของพื้นที่ค่าคำตอบของปัญหา มีค่าตั้งแต่ 1 ถึง n และ กำหนด

$$\text{-ค่าตำแหน่ง} \quad X_{id} = (X_{i1}, X_{i2}, X_{i3}, \dots X_{in}) \quad (2.36)$$

$$\text{-ค่าอัตราเร็ว} \quad V_{id} = (V_{i1}, V_{i2}, V_{i3}, \dots V_{in}) \quad (2.37)$$

-กำหนดค่า c_1 และ c_2 ซึ่งเป็นค่าคงที่ของระดับความสามารถในการเรียนรู้ของตัวพาร์ทิเคิล

-การกำหนดค่า r_1 และ r_2 เป็นการสุ่มค่าที่อยู่ในช่วง $[0, 1]$

2. ประเมินค่าความเหมาะสมของแต่ละพาร์ทิเคิลซึ่งได้จากการคำนวณหาค่าคำตอบที่เหมาะสมที่สุดจากสมการฟังก์ชันเป้าหมาย

3. เปรียบเทียบค่าคำตอบที่เหมาะสมที่ได้ ในครั้งแรกให้ P_{best} เท่ากับ G_{best} ค่า P_{best} คือ ค่าคำตอบที่ดีที่สุดแบบโดยรวมสามารถหาได้จากค่าที่มีค่าคำตอบที่ดีที่สุดเมื่อเปรียบเทียบกับค่าคำตอบที่ได้จากทุกตำแหน่งในกลุ่ม จากนั้นจะนำค่าที่ได้ดังกล่าวมาเลือกค่าที่ดีที่สุด โดยพิจารณาจากค่าที่ดีที่สุดในกลุ่มตั้งแต่เริ่มคำนวณถึงปัจจุบันนั้นก็คือค่า G_{best}

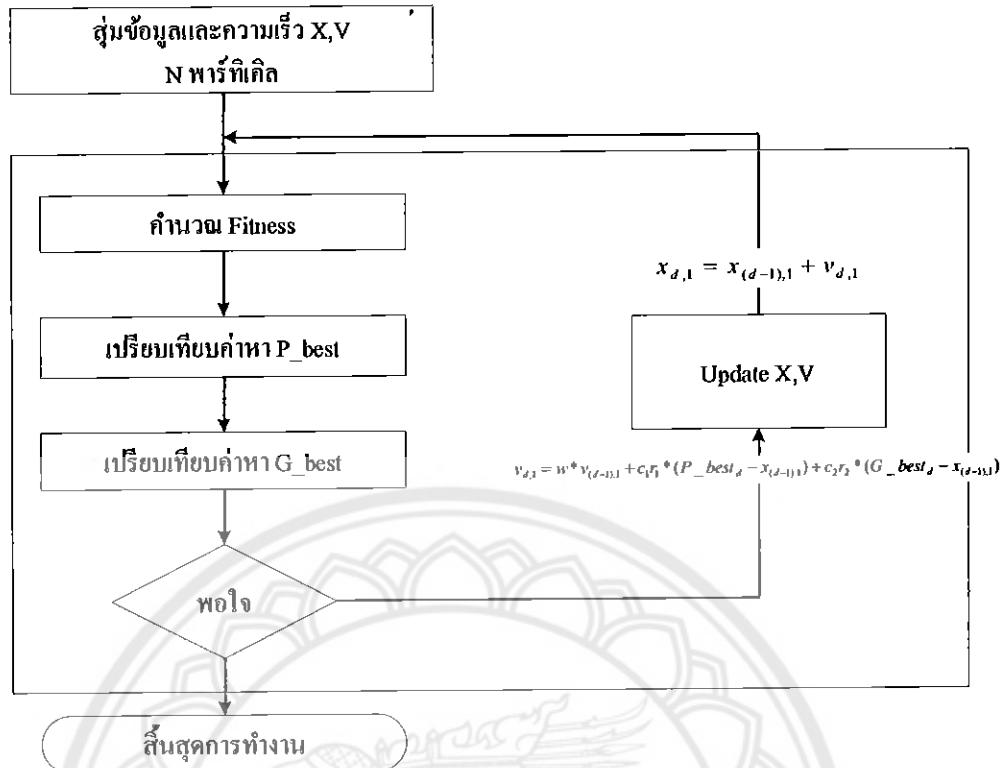
4. ปรับปรุงค่าอัตราเร็วในการเคลื่อนที่ในรอบการทำงานของแต่ละตัวพาร์ทิเคิลด้วยสมการที่ (2.37)

$$V_{id} = w * V_{id-1} + cl * r1 * (P_{best_{id}} - X_{id-1}) + c2 * r2 * (G_{best} - X_{id-1}) \quad (2.38)$$

ปรับปรุงค่าตำแหน่งในรอบการทำงานของแต่ละพาร์ทิเคิล ด้วยสมการที่ (2.39)

$$X_{id} = X_{id-1} + V_{id} \quad (2.39)$$

ทำการวนซ้ำจนกระทั่งพบค่าคำตอบที่เหมาะสมที่สุด หรือครบจำนวนรอบที่กำหนดไว้ก็จะทำการทำงาน จากขั้นตอนการทำงานของพาร์ทิเคิลสوار์ม ข้างต้นสามารถเขียนสรุปเป็นแผนภาพการทำงานของพาร์ทิเคิลสوار์ม ได้ดัง รูปที่ 2.7



รูปที่ 2.7 แผนภาพการทำงานของพาร์ทิเกิลสวอร์ม [6]

จากระบวนการพาร์ทิเกิลสวอร์ม ที่กล่าวมาข้างต้นสามารถหาค่าที่เหมาะสมที่สุดได้เพียงแค่ค่าเดียว แต่ในการออกแบบควบคุม ไทยชั้น เราต้องการค่าที่เหมาะสมของมาตามจำนวนระดับของควบคุม ไทยชั้น ดังนั้นจึงต้องนำระบบการเวกเตอร์พาร์ทิเกิลสวอร์ม เข้ามาย่วยในการออกแบบ จะอธิบายหลักการของเวกเตอร์พาร์ทิเกิลสวอร์ม ดังต่อไปนี้

2.6 เวกเตอร์พาร์ทิเกิลสวอร์ม

มีหลักการดังนี้

1. กำหนดจำนวนเวกเตอร์ขึ้นมา

2. กำหนดจำนวนสมາชิกของเวกเตอร์แต่ละตัว หรือตามจำนวนระดับของควบคุม ไทยชั้น

จากตารางที่ 2.1 เป็นการทำงานของระบบการพาร์ทิเกิลสวอร์ม ในครั้งแรกเรากำหนดเวกเตอร์ขึ้นมา 3 ตัวคือ $X_{1,1}, X_{1,2}, X_{1,3}$ แต่ละตัวจะประกอบด้วยจำนวนสมາชิกสองตัว สมາชิกทั้งสองตัวจะให้ค่า SNR ออกมาก็คือ $SNR_{1,1}, SNR_{1,2}, SNR_{1,3}$ จากนั้นนำค่า SNR ทั้ง 3 ค่ามาเปรียบเทียบกับสมมุติให้ $SNR_{1,2}$ มีค่ามากที่สุดจึงได้ $P_{best} = x_{1,21}, x_{1,22}$ เป็นการทำงานในรอบแรกจึงได้ค่า $P_{best} = G_{best}$

ตารางที่ 2.1 การทำพาร์ทิเคิลสวอร์มโดยใช้เวกเตอร์พาร์ทิเคิลสวอร์มรอบที่ 1

รอบที่ 1		
$X_{1,1}$	$X_{1,2}$	$X_{1,3}$
$x_{1,11} \ x_{1,12}$	$x_{1,21} \ x_{1,22}$	$x_{1,31} \ x_{1,32}$
$SNR_{1,1}$	$SNR_{1,2}$	$SNR_{1,3}$
$SNR_{1,2} > SNR_{1,1} > SNR_{1,3}$		
$P_best_1 = x_{1,21} \ x_{1,22} = G_best_1$		

แต่จากตารางที่ 2.1 เป็นกระบวนการการทำพาร์ทิเคิลสวอร์มในรอบที่ 2 สมบูดิให้การทำงานในรอบนี้ได้ค่า SNR ที่ดีที่สุดจากเวกเตอร์ตัวแรก และเป็น SNR ที่ดีกว่าในตารางที่ 1 จึงทำให้ได้ G_best ใหม่เป็น $x_{1,21}, x_{1,22}$

ตารางที่ 2.2 การทำพาร์ทิเคิลสวอร์มโดยใช้เวกเตอร์พาร์ทิเคิลสวอร์มรอบที่ 2

รอบที่ 2		
$X_{2,1}$	$X_{2,2}$	$X_{2,3}$
$x_{2,11} \ x_{2,12}$	$x_{2,21} \ x_{2,22}$	$x_{2,31} \ x_{2,32}$
$SNR_{2,1}$	$SNR_{2,2}$	$SNR_{2,3}$
$SNR_{2,3} > SNR_{2,2} > SNR_{2,1}$		
$P_best_2 = x_{2,31}, x_{2,32}$	$P_best_1 > P_best_2$	$G_best_1 = x_{1,21}, x_{1,22}$

จากตารางที่ 2.1 และ ตารางที่ 2.2 ที่ได้กล่าวไปแล้วเราสามารถคำนวณเวกเตอร์ขึ้นมา 3 ตัว เวกเตอร์แต่ละตัวจะประกอบด้วยจำนวนสมาชิกตามจำนวนระดับของคุณใจเช่นนั้น ในตารางการ ออกแบบคุณใจเช่นนั้น สองระดับเวกเตอร์แต่ละตัวก็จะมีสมาชิก 2 ตัว สมาชิกทั้งสองตัวของ เวกเตอร์ที่ให้ค่า SNR ออกมากต่างกันเราจะเลือกสมาชิกของเวกเตอร์ที่ให้ SNR มากที่สุดมาเป็นค่า P_best

ค่า P_{best} ที่ได้มีสมาชิกสองตัวเราจะกำหนดให้ P_{best_1} เป็น P_{best} ของสมาชิกตัวแรก และ P_{best_2} เป็น P_{best} ของสมาชิกตัวที่สอง เพื่อที่จะนำไปหาสมาชิกทั้งสองตัวของน้ำใหม่ตามกระบวนการของการของพาร์ทิเคิลสوار์ม

สมการที่ใช้หาค่าสมาชิกใหม่ตัวที่ 1 ($x_{i,2}$) และสมาชิกใหม่ตัวที่ 2 ($x_{i,1}$) ใหม่ตามกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม คือ

$$v_{d,1} = w * v_{(d-1),1} + c_1 r_1 * (P_{best_d} - x_{(d-1),1}) + c_2 r_2 * (G_{best_d} - x_{(d-1),1}) \quad (2.40)$$

$$x_{d,1} = x_{(d-1),1} + v_{d,1} \quad (2.41)$$

$$v_{d,2} = w * v_{(d-1),2} + c_1 r_1 * (P_{best_d} - x_{(d-1),2}) + c_2 r_2 * (G_{best_d} - x_{(d-1),2}) \quad (2.42)$$

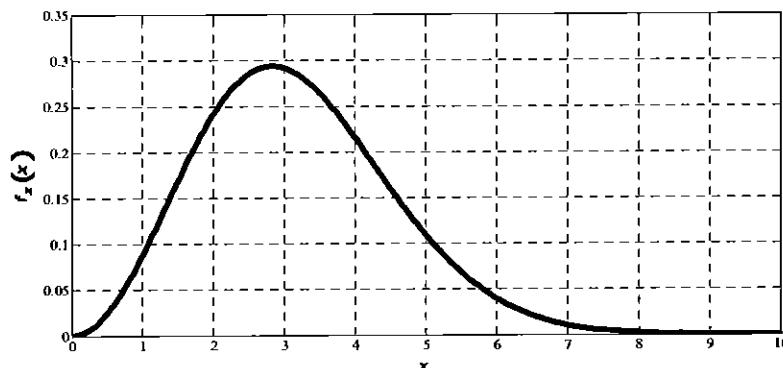
$$x_{d,2} = x_{(d-1),2} + v_{d,2} \quad (2.43)$$

เพื่อแสดงให้เห็นถึงวิธีการของพาร์ทิเคิลสوار์ม โดยใช้ หลักการเวกเตอร์พาร์ทิเคิลสوار์ม เน้นมาช่วยในการออกแบบความ合いเซชันให้ได้ระดับที่เหมาะสม โดยตัวอย่างต่อไปนี้จะเป็นการออกแบบความ合いเซชันที่ 4 ระดับแสดงดังตัวอย่างข้างล่างนี้

กำหนด PDF ของสัญญาณดังสมการที่ (2.44)

$$f_x(x) = \begin{cases} 0.125 \sqrt{\frac{2}{\pi}} x^2 e^{-\frac{0.25 x^2}{2}} & ; x > 0 \\ 0 & ; elsewhere \end{cases} \quad (2.44)$$

วิธีทำ จาก PDF ของสัญญาณสามารถเบินกราฟได้ดังรูปที่ 2.8



รูปที่ 2.8 กราฟของสมการที่ (2.44)

จากรูปที่ 2.8 จะเห็นว่าบริเวณ PDF ของสัญญาณที่มีค่าสูงสุดอยู่ในช่วงตัวเลข 1 ถึง 5 จึงต้องกำหนดวงเดอร์ชั้นมา 3 ตัว โดยวงเดอร์แต่ละตัวจะมีสมาชิก 4 ตัว ทำการสุ่มค่าให้อยู่ในบริเวณ 1 ถึง 5 และคงดังตารางที่ 2.3 ในการทำงานรอบแรก

ตารางที่ 2.3 การออกแบบค่อนไนท์ชั้น 4 ระดับ

รอบที่ 1		SNR
$X_{1,1} = x_{1,11}, x_{1,12}, x_{1,13}, x_{1,14}$	1,2,3,4	14.0435
$X_{1,2} = x_{1,21}, x_{1,22}, x_{1,23}, x_{1,24}$	1.5,2.5,3.5,4.5	15.2927
$X_{1,3} = x_{1,31}, x_{1,32}, x_{1,33}, x_{1,14}$	2,3,4,5	16.6328
$P_{\text{best}} = 2,3,4,5 \quad G_{\text{best}} = 2,3,4,5 \quad SNR = 16.6328$		
รอบที่ 2		
$X_{2,1} = x_{2,11}, x_{2,12}, x_{2,13}, x_{2,14}$	1.465,2.54 ,3.615,4.69	16.5721
$X_{2,2} = x_{2,21}, x_{2,22}, x_{2,23}, x_{2,24}$	1.77,2.845 ,3.93,4.995	17.0845
$X_{2,3} = x_{2,31}, x_{2,32}, x_{2,33}, x_{2,14}$	2.0775,3.1 5,4.2255. 3	16.8203
$P_{\text{best}} = 1.77,2.845 ,3.93,4.995$		
$G_{\text{best}} = 1.77,2.845 ,3.93,4.995 \quad SNR = 17.0845$		
รอบที่ 3		
$X_{3,1} = x_{3,11}, x_{3,12}, x_{3,13}, x_{3,14}$	1.9879,3.1 92,4.2144, 5.3277	17.0993
$X_{3,2} = x_{3,21}, x_{3,22}, x_{3,23}, x_{3,24}$	2.0277,3.1 44,4.2542, 5.3674	17.0845
$X_{3,3} = x_{3,31}, x_{3,32}, x_{3,33}, x_{3,14}$	2.0675,3.1 808,4.294, 5.4073	16.8203
$P_{\text{best}} = 1.9879,3.1 92,4.2144, 5.3277$		
$G_{\text{best}} = 1.9879,3.1 92,4.2144, 5.3277 \quad SNR = 17.0993$		

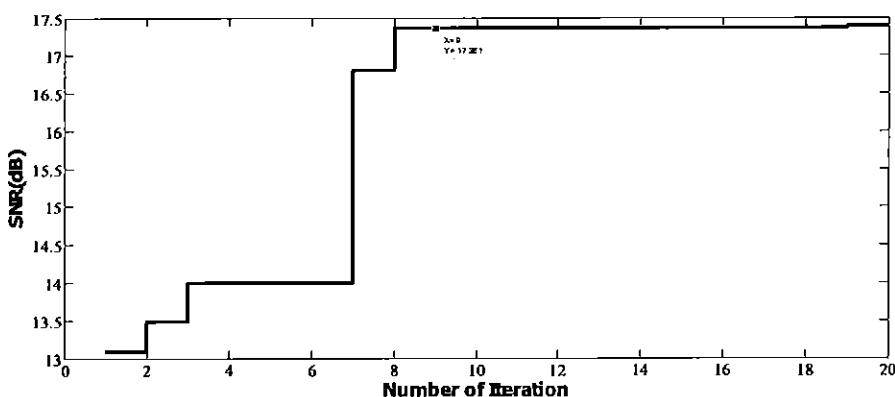
ตารางที่ 2.3 (ต่อ) การออกแบบความถี่ชั้น 4 ระดับ

รอบที่ 4		
$X_{4,1} = x_{4,11}, x_{4,12}, x_{4,13}, x_{4,14}$	2.3850,3.5 22,4.664,5 .8059	15.8121
$X_{4,2} = x_{4,21}, x_{4,22}, x_{4,23}, x_{4,24}$	2.2084,3.3 474,4.4893 ,5.6313	16.5352
$X_{4,3} = x_{4,31}, x_{4,32}, x_{4,33}, x_{4,14}$	2.0337,3.1 728,4.3147 ,5.4566	17.0637
$P_{best} = 2.0337,3.1 728,4.3147 ,5.4566$		
$G_{best} = 1.9879,3.1 92,4.2144, 5.3277 \text{ SNR} = 17.0993$		
รอบที่ 5		
$X_{5,1} = x_{5,11}, x_{5,12}, x_{5,13}, x_{5,14}$	2.5281,3.6 735,4.8258 ,5.9781	15.1082
$X_{5,2} = x_{5,21}, x_{5,22}, x_{5,23}, x_{5,24}$	2.2608,3.4 062,4.5585 ,5.7107	16.3411
$X_{5,3} = x_{5,31}, x_{5,32}, x_{5,33}, x_{5,14}$	1.9434,3.1 389,4.2911 ,5.4434	17.1696
$P_{best} = 1.9434,3.1 389,4.2911 ,5.4434$		
$G_{best} = 1.9434,3.1 389,4.2911 ,5.4434 \text{ SNR} = 17.1696$		
รอบที่ 6		<i>SNR</i>
$X_{6,1} = x_{6,11}, x_{6,12}, x_{6,13}, x_{6,14}$	2.43,3.5786,4.7386,5.8987	15.9436
$X_{6,2} = x_{6,21}, x_{6,22}, x_{6,23}, x_{6,24}$	2.1974,3.346,4.506,5.666	16.5874
$X_{6,3} = x_{6,31}, x_{6,32}, x_{6,33}, x_{6,14}$	1.9648,3.1134,4.2734,5.4334	17.2387
$P_{best} = 1.9648,3.1134,4.2734,5.4334$		
$G_{best} = 1.9648,3.1134,4.2734,5.4334 \text{ SNR} = 17.2387$		
รอบที่ 7		
$X_{7,1} = x_{7,11}, x_{7,12}, x_{7,13}, x_{7,14}$	2.1835,3.3 321,4.4961 ,5.6601	16.402
$X_{7,2} = x_{7,21}, x_{7,22}, x_{7,23}, x_{7,24}$	2.0676,3.2 163,4.3802 ,5.5442	17.0055
$X_{7,3} = x_{7,31}, x_{7,32}, x_{7,33}, x_{7,14}$	1.9518,3.1 004,4.2644 ,5.4254	17.2685
$P_{best} = 1.9518,3.1 004,4.2644 ,5.4254$		
$G_{best} = 1.9518,3.1 004,4.2644 ,5.4254 \text{ SNR} = 17.2685$		

ตารางที่ 2.3 (ต่อ) การออกแบบคุณภาพชั้น 4 ระดับ

รอบที่ 8		
$X_{8,1} = x_{8,11}, x_{8,12}, x_{8,13}, x_{8,14}$	1.9198, 3.0661, 4.2302, 5.3944	17.3210
$X_{8,2} = x_{8,21}, x_{8,22}, x_{8,23}, x_{8,24}$	1.9367, 3.083, 4.2471, 5.4113	17.2941
$X_{8,3} = x_{8,31}, x_{8,32}, x_{8,33}, x_{8,14}$	1.935, 3.0999, 4.264, 5.4282	17.2648
$P_{best} = 1.9198, 3.0661, 4.2302, 5.3944$		
$G_{best} = 1.9198, 3.0661, 4.2302, 5.3944 \text{ SNR} = 17.3210$		
รอบที่ 10		
$X_{10,1} = x_{10,11}, x_{10,12}, x_{10,13}, x_{10,14}$	1.7412, 2.8841, 4.0455, 5.2068	17.4454
$X_{10,2} = x_{10,21}, x_{10,22}, x_{10,23}, x_{10,24}$	1.8511, 2.9939, 4.153, 5.3167	17.3975
$X_{10,3} = x_{10,31}, x_{10,32}, x_{10,33}, x_{10,14}$	1.961, 3.1038, 4.2652, 5.4266	17.2459
$P_{best} = 1.7412, 2.8841, 4.0455, 5.2068$		
$G_{best} = 1.7412, 2.8841, 4.0455, 5.2068 \text{ SNR} = 17.4454$		
รอบที่ 20		
$X_{20,1} = x_{20,11}, x_{20,12}, x_{20,13}, x_{20,14}$	1.8435, 2.9831, 4.3187, 5.2068	17.3899
$X_{20,2} = x_{20,21}, x_{20,22}, x_{20,23}, x_{20,24}$	1.875, 3.0149, 4.1704, 5.3259	17.3600
$X_{20,3} = x_{20,31}, x_{20,32}, x_{20,33}, x_{20,14}$	1.9070, 3.0467, 4.2022, 5.3577	17.3215
$P_{best} = 1.8435, 2.9831, 4.3187, 5.2068$		
$G_{best} = 1.7412, 2.8841, 4.0455, 5.2068 \text{ SNR} = 17.4454$		

จากตารางที่ 2.3 จะเห็นว่าค่า SNR ที่ได้ในแต่ละรอบมาเปรียบเทียบกัน โดยเก็บเฉพาะค่า SNR ที่สูงที่สุดเมื่อเทียบกับรอบที่ผ่านมา ถ้าในรอบปัจจุบันค่า SNR ต่ำกว่ารอบที่ผ่านมาก็จะเก็บค่า SNR เป็นของรอบที่แล้ว นำมาวัดเป็นกราฟแสดงดังรูปที่ 2.9



รูปที่ 2.9 ค่า SNR ที่ได้ทั้ง 20 รอบ

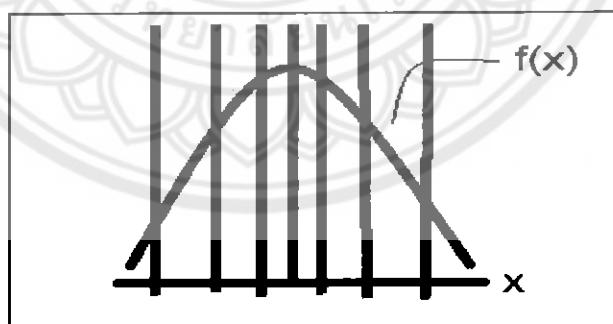
จากรูปที่ 2.9 จะเห็นว่าค่า SNR เพิ่มขึ้นมาเรื่อยๆ จนมาถึงในรอบการทำงานที่ 4 ถึง 6 จะคงที่ และจากนั้นจะเพิ่มขึ้นไปเรื่อยๆ จนได้ค่า SNR ที่ดีที่สุดอยู่ในรอบการทำงานที่ 10 จาก 20 รอบการทำงาน

จะเห็นว่า จากราคาที่ 3 และรูปที่ 2.9 แสดงให้เห็นว่ากระบวนการพาร์ทิเคลลส์วอร์ม สามารถพิสูจน์ให้เห็นแล้วว่ากระบวนการนี้ทำให้ได้ SNR ที่ดีขึ้นและได้ระดับของความไถ่เข้นที่เหมาะสมจากการทำงานเพียง 10 รอบของกระบวนการพาร์ทิเคลลส์วอร์ม

2.7 Lloyd Max Quantization

ในบทนี้จะทำการศึกษากระบวนการ Lloyd-Max Quantization เพราะต้องการให้ค่า SNR ที่ได้จากการพาร์ทิเคลลส์วอร์ม นำมาเปรียบเทียบกับค่า SNR ที่ได้จากการของ Lloyd-Max Quantization ว่ากระบวนการไหนสามารถให้ค่า SNR ออกมาได้เหมาะสมที่สุด

ในกระบวนการควบค่อนไถ่เข้น ต้องทราบความสัมพันธ์ระหว่าง PDF ของสัญญาณและจำนวนระดับการควบค่อนไถ่เข้น เพื่อที่จะลดกำลังของสัญญาณรบกวน (P_{noise}) หรือ Mean Square Error (MSE) ให้มีค่าน้อยที่สุด ควรจะระดับการควบค่อนไถ่เข้น เป็นช่วงห่างกันเป็นช่วงกว้างที่ PDF ของสัญญาณมีการกระจายน้อยหรือบริเวณ $f_X(x)$ มีค่าสูงๆ และจะระดับควบค่อนไถ่เข้น เป็นช่วงห่างกันเป็นช่วงกว้างของ PDF ของสัญญาณจะมีการกระจายน้อย หรือบริเวณ $f_X(x)$ มีค่าต่ำๆ ดังรูปที่ 2.10

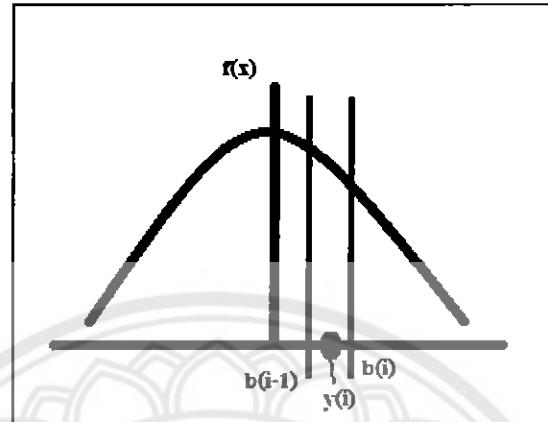


รูปที่ 2.10 ตัวอย่างการวางแผนระดับของ Lloyd Max [4]

เมื่อทราบ PDF ของสัญญาณแล้ว สามารถหาค่า MSE ได้จากสมการ

$$MSE = \int (x - \tilde{x})^2 f_X(x) dx = \sum_{k=1}^M \int_{b_{k-1}}^{b_k} (x - y_k)^2 f_X(x) dx \quad (2.45)$$

สังเกตได้ว่าค่า MSE คือการหา P_{noise} นั้นเอง ให้ b_i และ y_i เป็นค่าที่เหมาะสมที่สุด ซึ่งทำให้ได้ค่า MSE ที่ต่ำที่สุด โดย y_i คือค่ากลางระหว่าง $[b_{i-1}, b_i]$ ดังรูปที่ 2.11

รูปที่ 2.11 แสดงตำแหน่ง y_i [4]

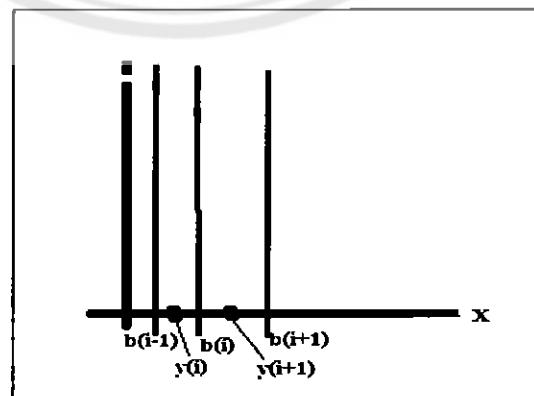
สามารถหา y_i ได้จาก

$$y_i = \frac{\int_{b_{i-1}}^{b_i} xf_X(x)dx}{\int_{b_{i-1}}^{b_i} f_X(x)dx} \quad (2.46)$$

และหา b_i ได้จาก

$$b_i = \frac{y_i + y_{i+1}}{2} \quad (2.47)$$

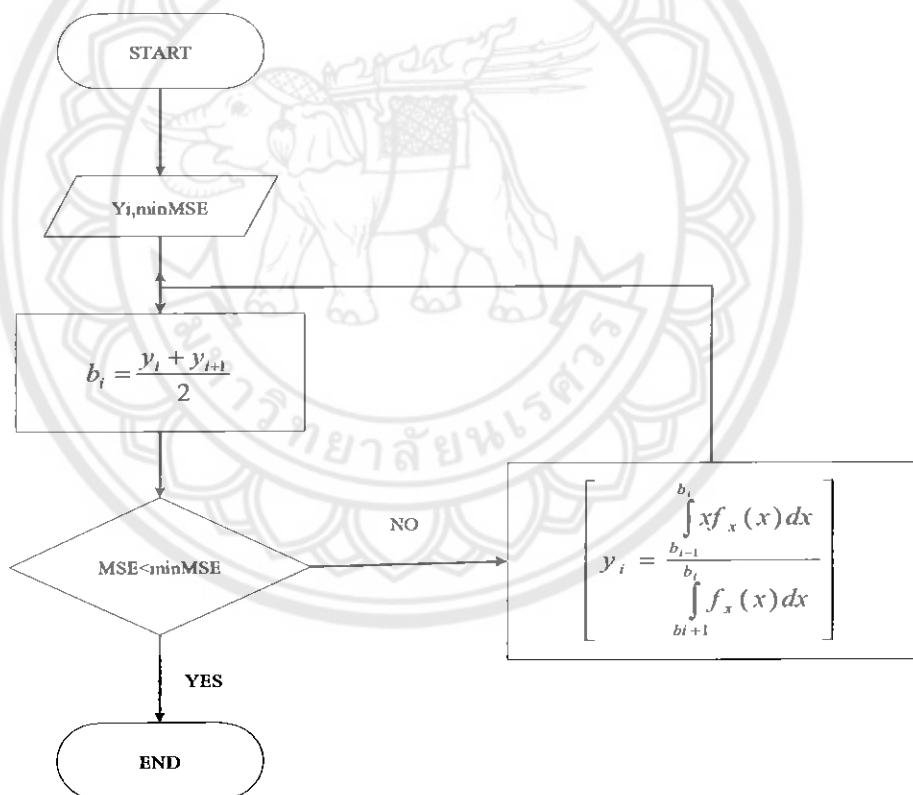
b_i คือค่ากึ่งกลางระหว่าง y_i และ y_{i+1} แสดงดังรูปที่ 2.12

รูปที่ 2.12 แสดงตำแหน่ง b_i [4]

ต่อไปนี้จะอธิบายถึงขั้นตอนการหาค่า MSE ที่น้อยที่สุดตามหลักการของ Lloyd Max

1. กำหนดระดับของการค่อนໄทเซชั่น (Quantization levels, y_i)
2. หาค่า b_i จากสมการที่ (2.47)
3. คำนวณหาค่า MSE หรือ P_{noise}
4. กำหนดค่า MSE ที่น้อยที่สุดที่สามารถยอมรับได้
5. ทำการหาค่า y_i จากสมการที่ (2.46) แล้วกลับไปหาค่า b_i ได้ใหม่ในขั้นตอนที่ 2

จากขั้นตอนการหาค่า MSE ข้างต้นสามารถเขียนสรุปเป็นแผนภาพการทำงานของกระบวนการ Lloyd Max ได้ดังรูปที่ 2.13



รูปที่ 2.13 แผนภาพการทำงานของกระบวนการ Lloyd-Max [4]

ในบทที่ 2 นี้ได้ทำการศึกษาพื้นฐานของการค่อนໄทเซชั่น และศึกษาเกี่ยวกับการทำกระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์ม และ เวกเตอร์พาร์ทิเคิลสวอร์มจากนั้นนำกระบวนการทั้งสองนี้มา

ประยุกต์ใช้ออกแบบ ระดับของกระบวนการคุณภาพชั้น และได้ทำการศึกษากระบวนการของ Lloyd-Max เพื่อจะนำค่า SNR ที่ได้จากทั้งสองกระบวนการมาเปรียบเทียบกัน [4]

ในบทต่อไปจะแสดงวิธีการดำเนินงาน และการออกแบบโปรแกรม เพื่อนำกระบวนการพาร์ทิเชลสอร์ม มาประยุกต์ใช้ในการออกแบบโปรแกรม



บทที่ 3

วิธีการดำเนินงานและการออกแบบโปรแกรม

ในบทนี้จะกล่าวถึงวิธีการดำเนินงาน และการออกแบบโปรแกรม เพื่อนำกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม มาประยุกต์ใช้กับการออกแบบควบคุมไทยชั้น อิกทั้งยังอธินายวิธีการเขียนโปรแกรมและการใส่ข้อมูลในโปรแกรม

3.1 วิธีการดำเนินงาน

ในวิธีการดำเนินการจะดำเนินตามวัตถุประสงค์ที่ได้กล่าวในบทที่ 1 คือ

- 1) ศึกษากระบวนการการทำงานของพาร์ทิเคิลสوار์ม และนำไปประยุกต์เพื่อหาผลเฉลย เพื่อให้เป็นค่าตอบที่เหมาะสมที่สุด แสดงเนื้อไปแล้วในบทที่ 2
- 2) ศึกษากระบวนการออกแบบควบคุมไทยชั้น ได้ แสดงเนื้อไปแล้วในบทที่ 2
- 3) ออกแบบควบคุมไทยชั้นด้วย กระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม แสดงเนื้อไปแล้วในบทที่ 2
- 4) สร้างโปรแกรมออกแบบควบคุมไทยชั้นด้วย กระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม
- 5) หาตัวแปร (r_1c_1, r_2c_2, w) ที่เหมาะสมโดยวิธีความน่าจะเป็น จากนั้นจะแสดงกราฟ เปรียบเทียบเพื่อใช้เลือกค่าของ r_1c_1, r_2c_2, w ที่เหมาะสมที่สุด และสรุปผล จะแสดงเนื้อหาในบทที่ 4
- 6) นำ r_1c_1, r_2c_2, w ที่ได้จากการ ขั้นตอนที่ 3.1.5 นำไปในโปรแกรมแล้วคำนวณหาค่า SNR อีกรึ้ง
- 7) เปรียบเทียบค่า SNR ที่ได้จาก 3.1.5 โดยจะใช้สัญญาณ PDF เป็นแบบ Exponential Gaussian และ Erlang เปรียบกับค่า SNR ที่ได้จาก Lloyd Max โดยจะอ้างอิงค่าจาก การศึกษาการควบคุมไทยชั้นอย่างเหมาะสมที่สุด โดยหลักการ Lloyd Max ของ นางสาว พนัย์ สุวรรณพัฒน์ จะแสดงในบทที่ 4

3.2 ขั้นตอนการสร้างโปรแกรมออกแบบควบคุณไทเชิ้นด้วย กระบวนการพาร์ติเคิลสوار์ม

การเขียนโปรแกรมจะแบ่งออกเป็น 3 ส่วน

ส่วนที่ 1 เขียนโปรแกรมการทำงานของควบคุณไทเชิ้น

ส่วนที่ 2 ส่วนนี้จะรับค่า SNR มาจากส่วนที่ 1 โดยจะได้จำนวนค่า SNR เท่ากับจำนวนเวกเตอร์พาร์ติเคิลสوار์ม ที่กำหนดจากนั้นโปรแกรมจะเลือกค่า SNR ที่สูงที่สุดออกแบบค่า SNR ตัวนั้นออกแบบพร้อมกับค่าของพาร์ติเคิล แต่ละตัวเรียงจากน้อยไปมาก มีจำนวนเท่ากับจำนวนระดับของ ควบคุณไทเชิ้น

ส่วนที่ 3 เขียนโปรแกรมการทำงานของพาร์ติเคิลสوار์ม โดยจะรับค่าพาร์ติเคิลมาจากการเขียนโปรแกรมในส่วนที่ 2 แล้วทำการหาค่าพาร์ติเคิล ใหม่เพื่อนำกลับไปคำนวณหา SNR ใหม่ในโปรแกรมส่วนที่ 1 โปรแกรมจะทำทั้งหมดตามจำนวนรอบที่เรากำหนดแล้วแสดงค่า SNR ที่ได้สูงที่สุดออกแบบพร้อมกับค่าพาร์ติเคิลสوار์ม ที่ทำให้ได้ SNR สูงที่สุดส่วนต่อไปจะแสดงการกำหนดค่าในโปรแกรม

3.3 ขั้นตอนการกำหนดค่าต่างๆในโปรแกรม

ในการเขียนโปรแกรมออกแบบควบคุณไทเชิ้น จะใช้โปรแกรม Matlab ในการออกแบบ

- 1) กำหนดจำนวนของเวกเตอร์พาร์ติเคิลสوار์ม (Vector Particle Swarm) ที่จะใช้คำนวณ การกำหนดจำนวนของเวกเตอร์พาร์ติเคิลสوار์ม ก็อ การกำหนดชุดข้อมูลของตัวพาร์ติเคิลตามเนื้อหาที่ได้กล่าวไว้ในบทที่ 2
- 2) กำหนดจำนวนระดับของควบคุณไทเชิ้น ในขั้นตอนนี้จะเป็นการแบ่งช่วงแต่ละช่วงในกราฟ PDF ที่เราใช้ โดยการสร้างระดับต้องมีค่าเท่ากับ 2^n และ n คือตัวเลขจำนวนเต็มบวก ตัวอย่างเช่น ต้องการทั้งหมด 8 ระดับจะได้ $2^3 = 8$ ก็จะสามารถกำหนดระดับควบคุณไทเชิ้นได้ทั้งหมด 8 ค่าโดยจะต้องเรียงลำดับจากน้อยไปมาก ตามเนื้อหาในส่วนของบทที่ 2
- 3) สร้างสัญญาณ ในขั้นแรกต้องทำการสร้างสัญญาณขึ้นมาในที่นี้จะใช้สัญญาณ PDF โดยเมื่อทำการอินทิเกรทโดยใช้ขอบเขตเป็นช่วงของสัญญาณนั้นแล้ว ต้องมีค่าเท่ากับ 1 สัญญาณ PDF นั้นจึงจะสามารถใช้ได้
- 4) กำหนดจำนวนตัวพาร์ติเคิล ให้มีจำนวนเท่ากับระดับของควบคุณไทเชิ้น และมีค่าเรียงลำดับจากน้อยไปมาก

5) กำหนดรอบที่จะใช้ในการคำนวณ

เมื่อกำหนดร่วมค่าต่างๆเรียบร้อยแล้ว โปรแกรมจะทำการคำนวณ SNR ออกตามจำนวนของ Vector PSO แล้วเปรียบเทียบค่าแสดงค่าที่ SNR สูงที่สุดในกุ่มออกมาพร้อมกับชุดข้อมูลของตัว Particle ที่ทำให้ได้ SNR สูงที่สุดออกมาระบบโปรแกรมจะแสดงกราฟค่า SNR ที่เพิ่มขึ้นของแต่ละรอบออกมานั้นครบจำนวนรอบที่กำหนดให้โปรแกรมทำงาน

3.4 โปรแกรมแสดงการออกแบบควบคุมไฟเซ็นเซอร์

3.4.1 ขั้นตอนการรันโปรแกรม

โปรแกรมจะถาม 4 คำถามคือ

```
>>
enter the Quantization level or number Particle =4
pdf='1/8'
Enter require the range of Quantization [r_min r_max]=[-4 4]
Enter require range of Particle =[-3 3]
fx Enter require number of cycles =
```

รูปที่ 3.1 แสดงขั้นตอนการรันโปรแกรม

คำถามที่ 1 ที่โปรแกรมจะถาม คือจำนวนระดับควบคุมไฟเซ็นเซอร์ที่ต้องการออกแบบ รูปที่ 3.1 สมมุติให้จำนวนระดับ ควบคุมไฟเซ็นเซอร์เป็น 4 ระดับ จากนั้น โปรแกรมจะถามสัญญาณหรือสมการ PDF ที่ต้องการออกแบบ และ โปรแกรมจะช่วงสัญญาณ PDF นี้ด้วย เพื่อนำไปตรวจสอบว่า สัญญาณหรือสมการ PDF นี้ถูกต้อง จากตัวอย่างในรูปที่ 3.1 PDF มีค่าเท่ากับ 1/8 และมีช่วงของ สัญญาณเท่ากับ 4 ถึง 4 คำถามที่ 3 ที่โปรแกรมจะถามคือ ช่วงที่ต้องการให้สุ่มค่าแต่ละตัวพาร์ทิเคิล จากนั้น โปรแกรมจะถามคำถามสุดท้าย คือจำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน

ในบทที่ 3 ได้กล่าวเกี่ยวกับวิธีการคำนวณของโครงงาน ตามวัตถุประสงค์ที่ได้กล่าวในบทที่ 1 แสดงวิธีการออกแบบโปรแกรม การกำหนดค่าในโปรแกรม

ในบทต่อไปจะเป็นการแสดงผลของการคำนวณโครงงาน เมื่อคืนหาและแทนค่า r_1c_1, r_2c_2, w ในสัญญาณ PDF ตัวอย่างทั้ง 4 สัญญาณ และนำผลของ SNR ที่ได้มามาแสดงเป็นกราฟ และจะแสดงการเปรียบเทียบค่า SNR ที่ได้จากการแทน r_1c_1, r_2c_2, w ที่เหมาะสมลงไป โดยจะใช้สัญญาณ PDF เป็นแบบ Exponential, Gaussian และ Erlang เปรียบกับค่า SNR ที่ได้จาก Lloyd Max โดยจะอ้างอิงค่าจาก การศึกษาการควบคุมไฟเข็มอย่างเหมาะสมที่สุด โดยหลักการ Lloyd Max ของ นางสาว พนัชย์ สุวรรณพัฒนา



บทที่ 4

ผลการดำเนินโครงการ

ในบทนี้จะแสดงผลการหาตัวแปรที่เหมาะสมคือค่าของ r_1c_1, r_2c_2, p แล้ววิเคราะห์ และจะแสดงผลการทดลองเมื่อใส่ข้อมูลเข้าไปในโปรแกรมแล้วโปรแกรมจะแสดงรูปภาพ SNR ที่เพิ่มขึ้นของจำนวนครับจำนวนรอบที่กำหนด พร้อมกับแสดงค่าของตัวพาร์ทิเคิลแต่ละตัวที่ทำให้ได้ค่า SNR สูงที่สุด เรียงลำดับจากน้อยไปมากมีจำนวนเท่ากับ จำนวนระดับของความอนไทเซ็น และแสดงการออกแบบความอนไทเซ็นโดยกระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์น เปรียบเทียบกับกระบวนการการ Lloyd Max

4.1 ค้นหา c_1r_1, c_2r_2, p ในกระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์นให้ได้ตัวที่เหมาะสมที่สุด และวิเคราะห์ผล

จะแสดงขั้นตอนการหา r_1c_1, r_2c_2, p ดังนี้

- 1) กำหนดสัญญาณอินพุทขึ้นมา และจำนวนระดับความอนไทเซ็นมาให้เป็น 4 ระดับ
- 2) สมมุติค่าเริ่มต้นให้แต่ละระดับความอนไทเซ็นมา 4 ค่าตามจำนวนระดับหรือค่าของพาร์ทิเคิลและค่าความรื้ว (v) ให้มีจำนวนเท่ากับจำนวนของตัวพาร์ทิเคิล
- 3) กำหนดรอบที่จะคำนวณ
- 4) กำหนดค่า r_1c_1, r_2c_2, p โดยวิธีการสุ่มค่าขึ้นมาโดยจะสมมุติให้ค่ามีสามช่วงคือ ช่วงที่ r_1c_1, r_2c_2, p มีค่า สูงสุด กลาง และต่ำสุด สถาบันค่ากันสามตัวทุกตัวมีค่าเท่ากันและบางครั้ง 2 ตัวมีค่าเท่ากันแสดงดังตารางที่ 4.1

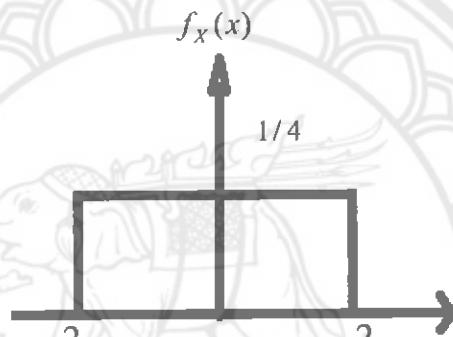
ตารางที่ 4.1 แสดงการสุ่มค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, w$

รอบ	w	$c_1 r_1$	$c_2 r_2$
1	0.1	0.1	0.1
2	0.1	0.1	0.5
3	0.1	0.1	0.9
4	0.1	0.5	0.1
5	0.1	0.5	0.5
6	0.1	0.5	0.9
7	0.1	0.9	0.1
8	0.1	0.9	0.5
9	0.1	0.9	0.9
10	0.5	0.1	0.1
11	0.5	0.1	0.5
12	0.5	0.1	0.9
13	0.5	0.5	0.1
14	0.5	0.5	0.5
15	0.5	0.5	0.9
16	0.5	0.9	0.1
17	0.5	0.9	0.5
18	0.5	0.9	0.9
19	0.9	0.1	0.1
20	0.9	0.1	0.5
21	0.9	0.1	0.9
22	0.9	0.5	0.1
23	0.9	0.5	0.5
24	0.9	0.5	0.9
25	0.9	0.9	0.1
26	0.9	0.9	0.5
27	0.9	0.9	0.9

จากตารางจะทำการแทนค่าทั้งหมด 27 รอบจากนั้นนำค่าที่ได้ของแต่ละรอบมาหาดเป็นกราฟค่าของ r_1c_1, r_2c_2, w ในรอบที่เท่าไรที่ทำให้มีค่าให้ SNR มากที่สุดจะนำมาพิจารณาทั้งหมด 3 ค่าและการเลือกพิจารณาค่าที่เหมาะสมที่สุด โดยมีตัวอย่างสมการ PDF 4 แบบที่จะนำมาหาค่า r_1c_1, r_2c_2, w ที่เหมาะสมที่สุดของแต่ละสมการ และจะอธิบายทั้งหมดที่ได้กล่าวดังนี้

4.1.1 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1

$$f_X(x) = \begin{cases} \frac{1}{4} & ; -2 \leq x \leq 2 \\ 0 & ; \text{otherwise} \end{cases} \quad (4.1)$$

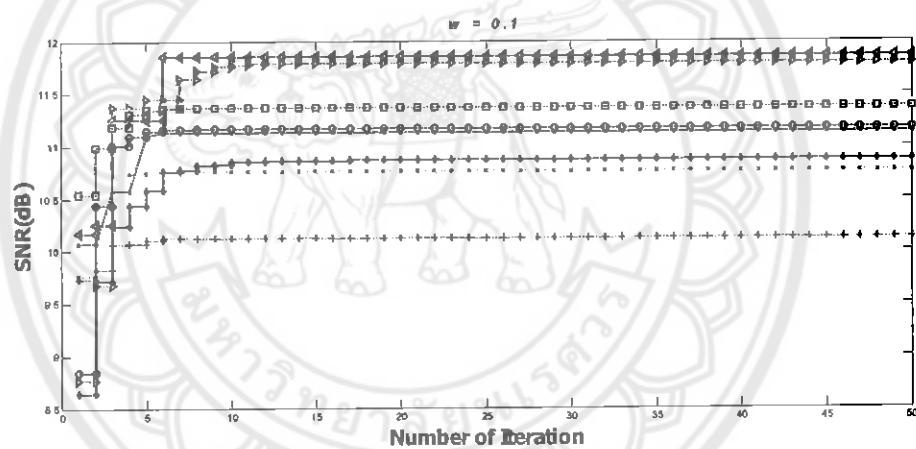


รูปที่ 4.1 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1

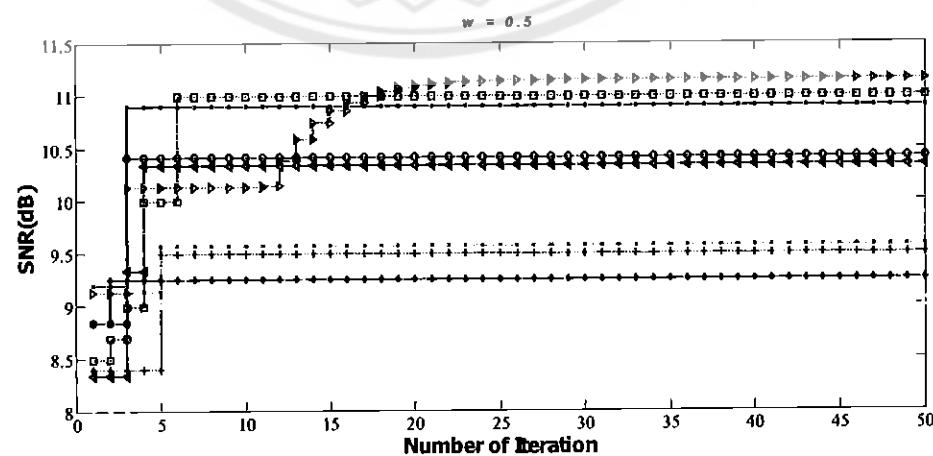
ต่อไปจะแสดงการหาค่าตัวแปร r_1c_1, r_2c_2, w ตามตารางที่ 4.1 จะแสดงเป็นสามรูป โดยที่รูปที่ 4.2 มีค่า $w = 0.1 c_1r_1$ และค่า c_2r_2 จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 รูปที่ 4.3 มีค่า $w = 0.5 c_1r_1$ และค่า c_2r_2 จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 และ รูปที่ 4.4 ค่า $w = 0.9 c_1r_1$ และค่า c_2r_2 จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 ที่กล่าวทั้งหมดจะแสดงดังนี้ ต่อไปจะแสดงตารางที่ 4.2 เป็นตารางแสดงค่า c_1r_1 และค่าของ c_2r_2 เมื่อค่าของ w มีค่าคงที่ตามตารางที่ 4.1

ตารางที่ 4.2 แสดงสัญลักษณ์ของค่า c_1r_1 และค่า c_2r_2

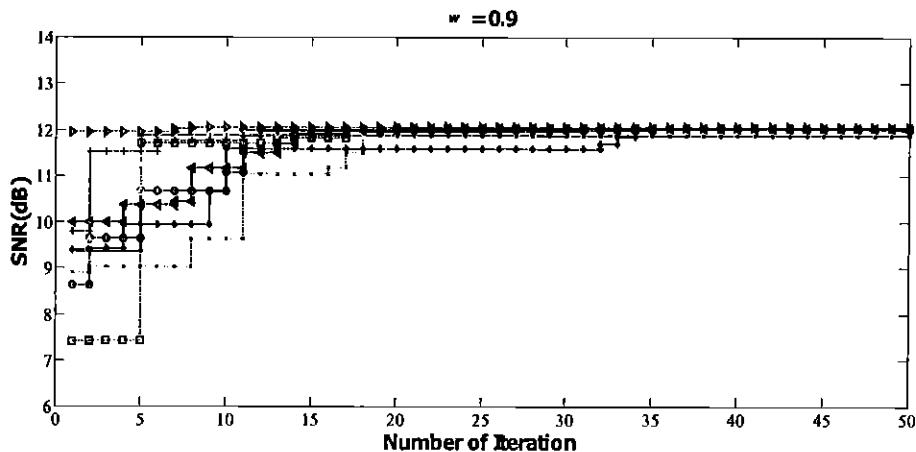
สัญลักษณ์	c_1r_1	c_2r_2
--*--	0.1	0.1
--+--	0.1	0.5
--O--	0.1	0.9
--x--	0.5	0.1
--[]--	0.5	0.5
--◊--	0.5	0.9
--●--	0.9	0.1
--△--	0.9	0.5
--▷--	0.9	0.9



รูปที่ 4.2 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 รอบที่ 1-9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.3 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 รอบที่ 10-18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.4 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 รอบที่ 19- 27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1

ต่อไปนี้จะแสดงการวิเคราะห์ผลการเลือกค่า r_1c_1, r_2c_2, w ที่เหมาะสมที่สุดของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 โดยจะแสดงของมานเป็นค่า SNR จะเลือกค่า SNR ที่สูงที่สุดของมา 3 ค่ามาวิเคราะห์แสดงดังตารางที่ 4.3

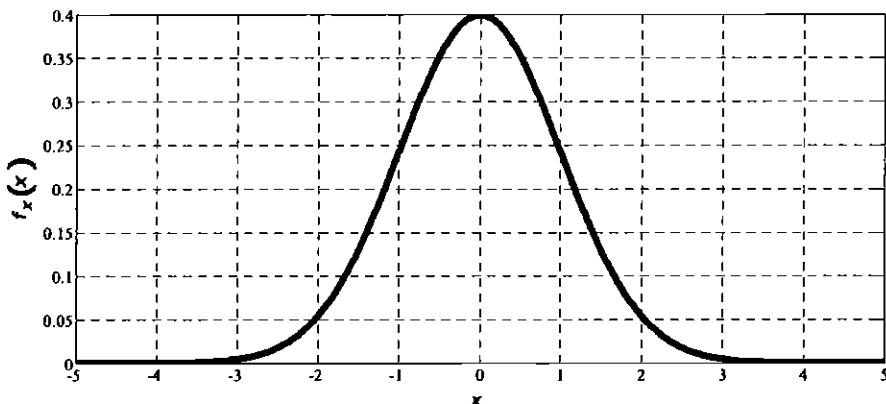
ตารางที่ 4.3 แสดงการเลือกค่า r_1c_1, r_2c_2, w ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1

	$w = 0.1$	$w = 0.5$	$w = 0.9$
SNR สูงสุด	11.8557	11.1472	12.04
รอบที่ได้ SNR สูงสุด	6	20	10
c_1r_1 ที่ทำให้ได้ SNRสูงสุด	0.5	0.5	0.9
c_2r_2 ที่ทำให้ได้ SNRสูงสุด	0.9	0.9	0.9

เลือก $w = 0.9$ $c_1r_1 = 0.9$ และ $c_2r_2 = 0.9$ เพราะจากตารางที่ 4.2 ได้ค่า SNR สูงที่สุด และรอบในการคำนวณของโปรแกรมที่ทำให้ได้ค่า SNR = 12.04 dB อยู่ในรอบที่ 10 เป็นรอบที่ไวที่สุด ในตารางที่ 4.3 สำหรับวิ่งไปหาค่าที่เหมาะสม สำหรับ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1

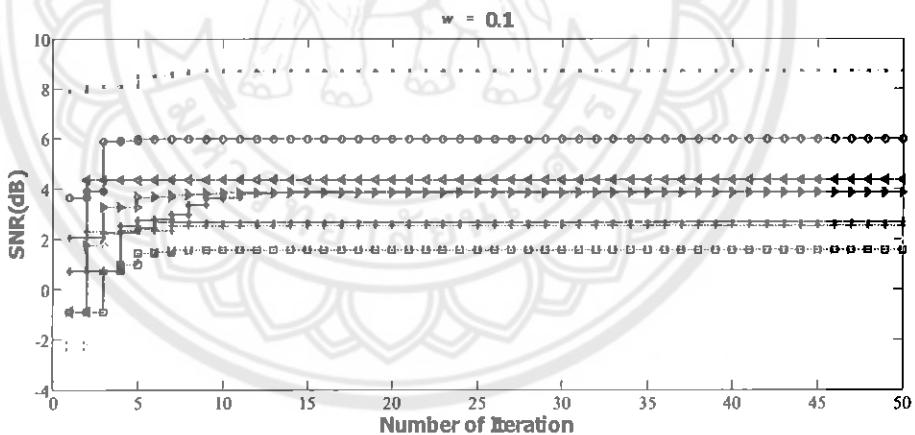
4.1.2 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2

$$f_x(x) = \begin{cases} \frac{1}{\sqrt{2\pi} \exp(-x^2/2)} & ; -\infty \leq x \leq \infty \\ 0 & ; \text{otherwise} \end{cases} \quad (4.2)$$

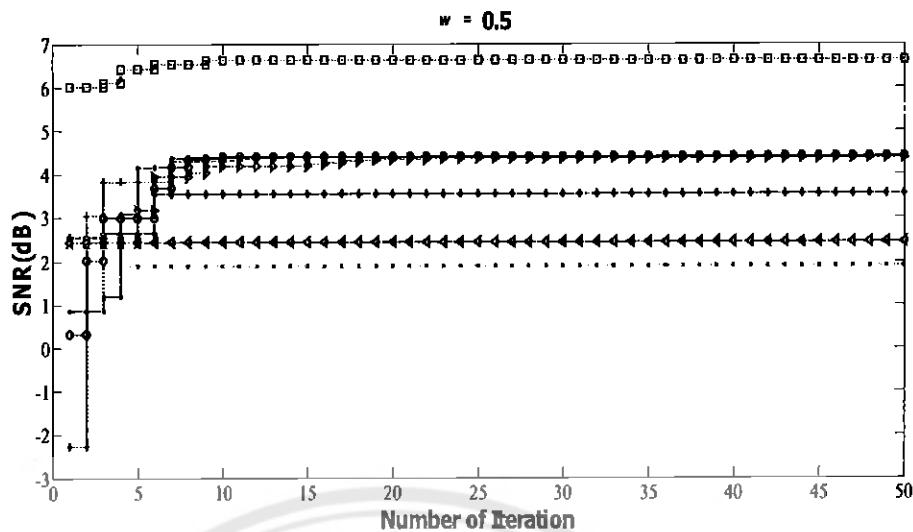


รูปที่ 4.5 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2

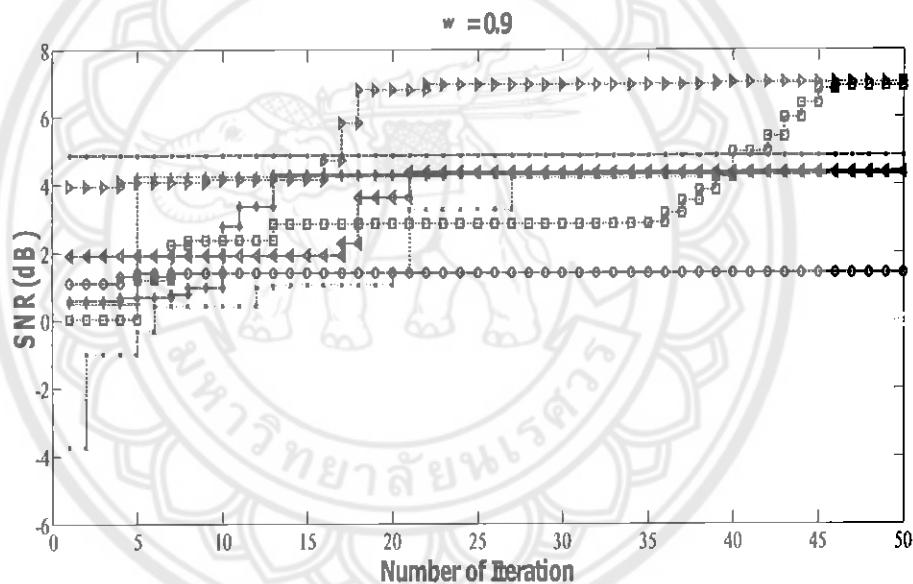
ต่อไปจะแสดงการหาค่าตัวแปร $r_1 c_1, r_2 c_2$, ตามตารางที่ 4.1 จะแสดงเป็นสามรูป โดยได้รูปที่ 4.6 มีค่า $w = 0.1$ $c_1 r_1$ และค่า $c_1 r_1$ จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนมีค่าเป็น 0.9 ตามตารางที่ 4.1 รูปที่ 4.7 มีค่า $w = 0.5$ $c_1 r_1$ และค่า $c_1 r_1$ จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนมีค่าเป็น 0.9 ตามตารางที่ 4.1 และรูปที่ 4.8 ค่า $w = 0.9$ $c_1 r_1$ และค่า $c_1 r_1$ จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 แสดงค้างรูปที่ 4.8 ที่กล่าวทั้งหมดจะแสดงดังนี้



รูปที่ 4.6 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 รอบที่ 1-9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.7 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 รอบที่ 10 - 18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.8 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 รอบที่ 19- 27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1

ต่อไปจะแสดงการวิเคราะห์ผลการเดือกค่า r_1c_1, r_2c_2, w ที่เหมาะสมที่สุดของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 โดยจะแสดงออกมาเป็นค่า SNR จะเดือกค่า SNR ที่สูงที่สุดออกมาราว 3 ค่ามา วิเคราะห์แสดงดังตารางที่ 4.4

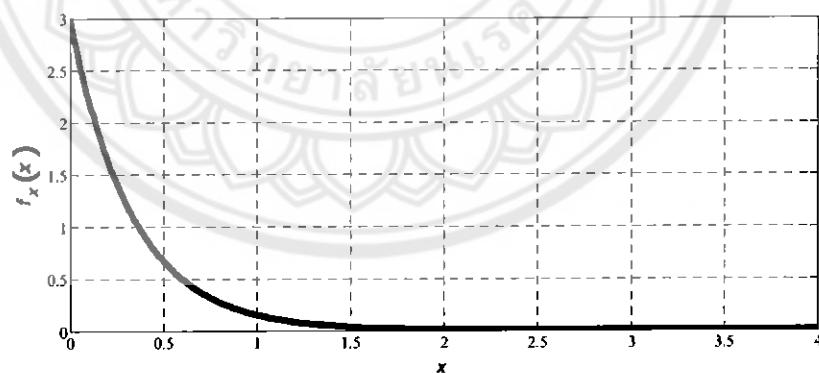
ตารางที่ 4.4 แสดงการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, w$ ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2

	$w = 0.1$	$w = 0.5$	$w = 0.9$
SNR สูงสุด	8.6811	6.6142	7.0506
รอบที่ได้ SNR สูงสุด	10	10	50
$c_1 r_1$ ที่ทำให้ได้ SNR สูงสุด	0.5	0.5	0.5
$c_2 r_2$ ที่ทำให้ได้ SNR สูงสุด	0.1	0.5	0.5

เลือก $w = 0.1$ $c_1 r_1 = 0.5$ และ $c_2 r_2 = 0.1$ เพราะจากตารางที่ 4.3 ได้ค่า SNR สูงที่สุด และ รอบในการคำนวณของโปรแกรมที่ทำให้ได้ค่า SNR = 8.6811 dB อยู่ในรอบที่ 10 เป็นรอบที่ไว้ที่สุดในตารางที่ 4.4 สำหรับวิ่งไปหาค่าที่เหมาะสมสำหรับ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2

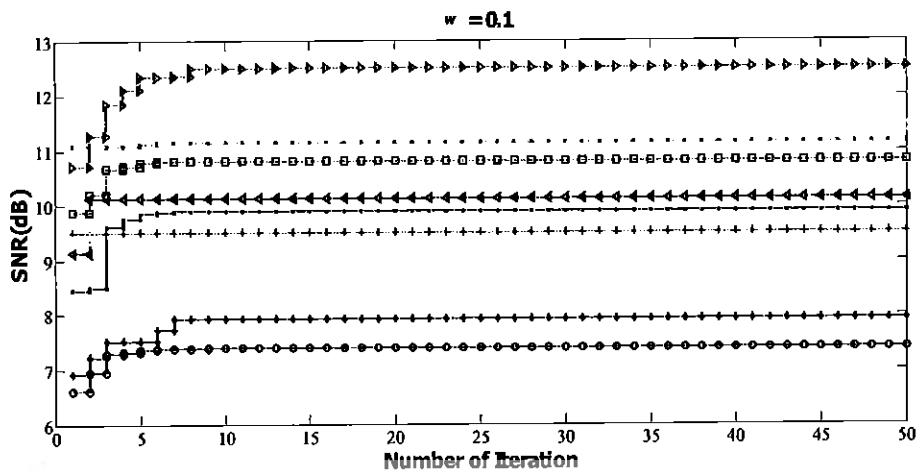
4.1.3 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3

$$f_X(x) = \begin{cases} \frac{1}{2} e^{-\frac{x}{2}} & ; 0 \leq x \\ 0 & ; \text{otherwise} \end{cases} \quad (4.3)$$

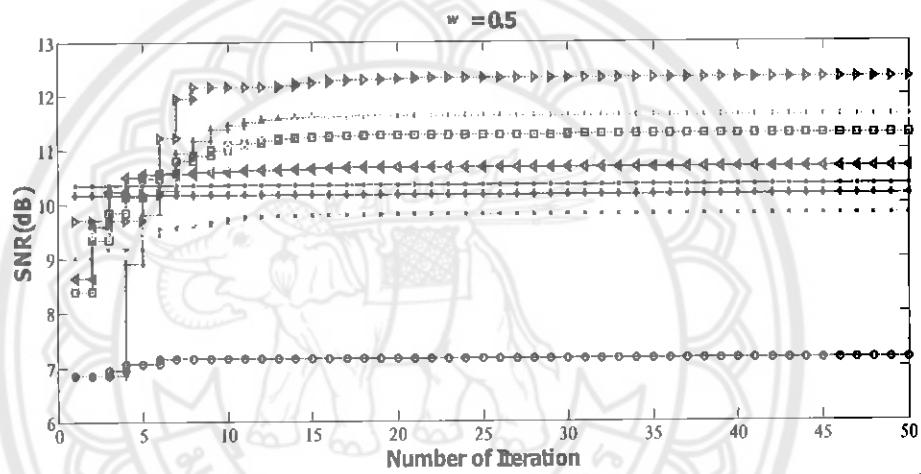


รูปที่ 4.9 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3

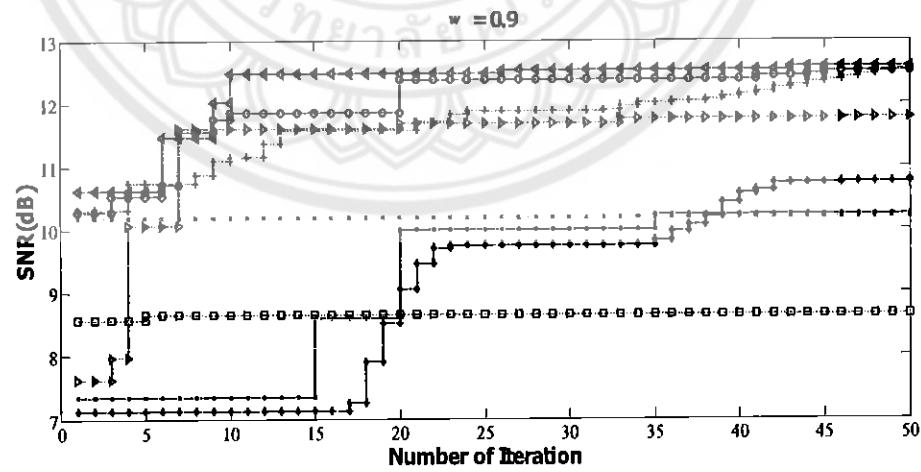
ต่อไปจะแสดงการหาค่าตัวแปร $r_1 c_1, r_2 c_2, w$ ตามตารางที่ 4.1 จะแสดงเป็นสามรูป โดยได้รูปที่ 4.10 มีค่า $w = 0.1$ $c_1 r_1$ และ ค่า $c_2 r_2$ จะมีค่าตั้งแต่ค่า 0.1 จนถึง 0.9 ตาม ตารางที่ 4.1 รูปที่ 4.11 มีค่า $w = 0.5$ $c_1 r_1$ และค่า $c_2 r_2$ จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 และรูปที่ 4.12 มีค่า $w = 0.9$ $c_1 r_1$ และค่า $c_2 r_2$ จะมีค่าตั้งแต่ค่า 0.1 จนถึงค่า 0.9 ตามตารางที่ 4.1 ที่กล่าวทั้งหมดจะแสดงดังนี้



รูปที่ 4.10 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 รอบที่ 1-9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.11 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 รอบที่ 10-18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.12 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 รอบที่ 19-27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1

ต่อไปจะแสดงการวิเคราะห์ผลการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, w$ ที่เหมาะสมที่สุดของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 โดยจะแสดงอุปกรณานี้เป็นค่า SNR จะเลือกค่า SNR ที่สูงที่สุดอุปกรณานี้ 3 ค่ามาวิเคราะห์แสดงดังตารางที่ 4.5

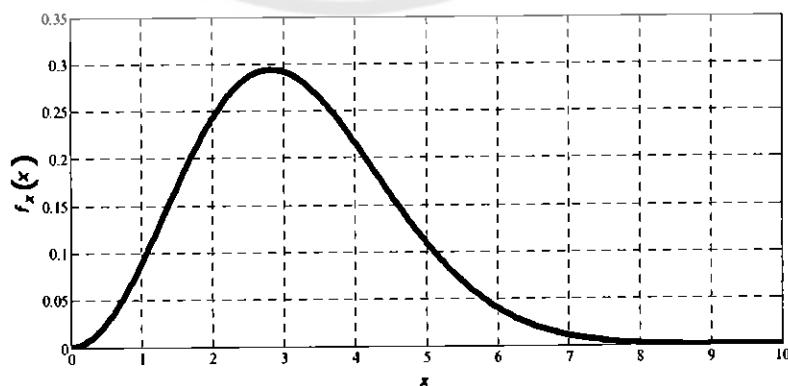
ตารางที่ 4.5 แสดงการเลือกค่า $r_1 c_1, r_2 c_2, w$ ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3

	$w = 0.1$	$w = 0.5$	$w = 0.9$
SNR สูงสุด	12.4921	12.314	12.5701
รอบที่ได้ SNR สูงสุด	10	16	43
$c_1 r_1$ ที่ทำให้ได้ SNR สูงสุด	0.9	0.9	0.9
$c_2 r_2$ ที่ทำให้ได้ SNR สูงสุด	0.9	0.9	0.5

เลือก $w = 0.1$ $c_1 r_1 = 0.9$ และ $c_2 r_2 = 0.9$ จากตารางที่ 4.5 จะเห็นว่าค่า SNR สูงที่สุดไม่ได้เกิดจาก $w = 0.1$ $c_1 r_1 = 0.9$ และ $c_2 r_2 = 0.9$ แต่ค่า SNR ทั้งสามตัวมีค่าใกล้เคียงกันมาก ห่างกันประมาณ 0.1 ดังนั้นจึงจะมาเลือกพิจารณากรอบที่ทำให้ได้ค่า SNR สูงสุด ดังนั้นจึงเลือก $w = 0.1$ $c_1 r_1 = 0.9$ และ $c_2 r_2 = 0.9$ เพราะรอบที่ทำให้ได้ค่า SNR สูงสุดอยู่ที่ 10 รอบ เป็นรอบที่ไวที่สุด

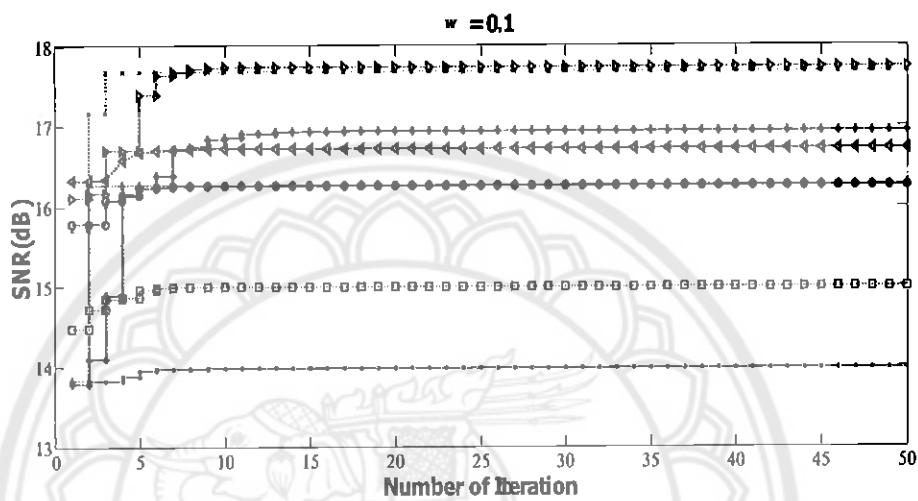
4.1.4 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4

$$f_X(x) = \begin{cases} 0.125 * \sqrt{\frac{2}{\pi}} * x^2 * \exp(-0.25x^2 / 2) & ; 0 \leq x \\ 0 & ; \text{otherwise} \end{cases} \quad (4.4)$$

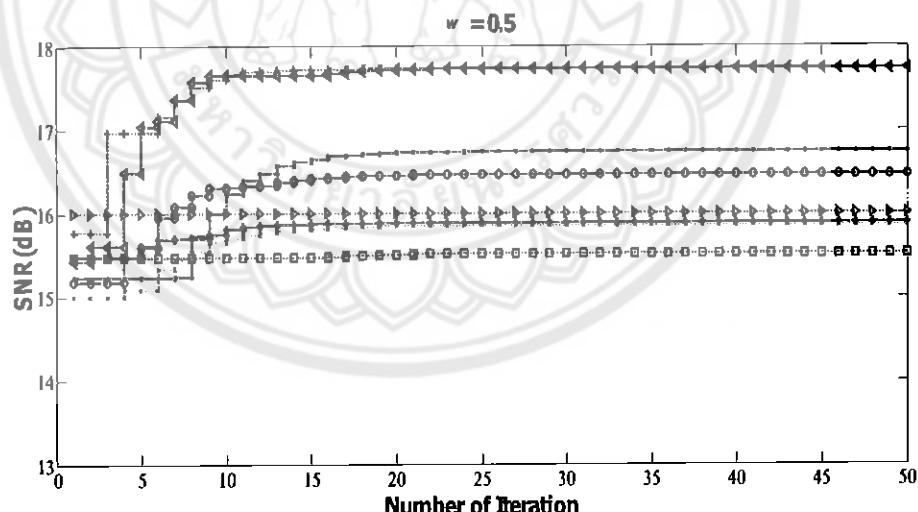


รูปที่ 4.13 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4

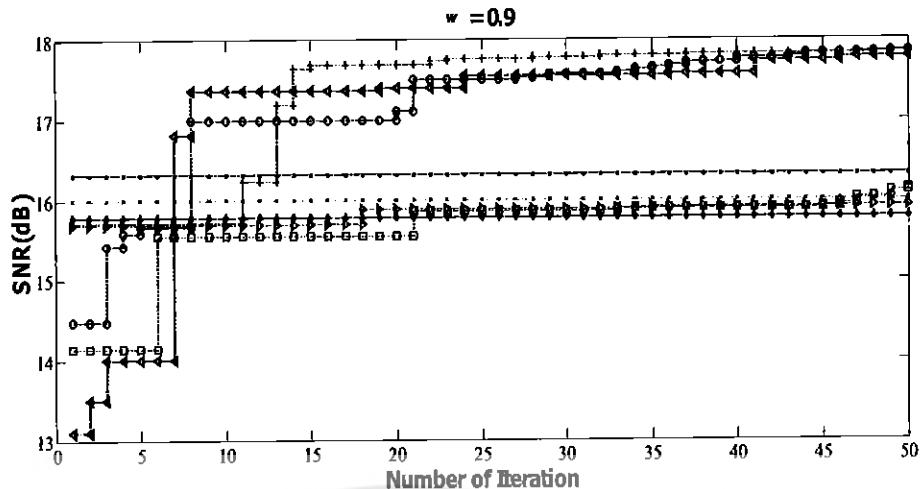
ต่อไปจะแสดงการหาค่าตัวแปร r_1c_1, r_2c_2, w ตามตารางที่ 4.1 จะแสดงเป็น 3 รูป โดยได้รูปที่ 4.14 มีค่า $w = 0.1$ c_1r_1 และค่า c_1r_1 จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 แสดงได้ดังรูปที่ 4.14 รูปที่ 4.15 มีค่า $w = 0.5$ c_1r_1 และค่า c_1r_1 จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนมีค่าเป็น 0.9 ได้ตามตารางที่ 4.1 แสดงได้ดังรูปที่ 4.15 และรูปที่ 4.16 มีค่า $w = 0.9$ c_1r_1 และค่า c_1r_1 จะมีค่าตั้งแต่ 0.1 จนถึง 0.9 ตามตารางที่ 4.1 แสดงดังรูปที่ 4.16 ที่กล่าวทั้งหมดจะแสดงได้ดังนี้



รูปที่ 4.14 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 รอบที่ 1-9 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.15 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 รอบที่ 10-18 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1



รูปที่ 4.16 แสดง SNR ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 รอบที่ 19 -27 เมื่อแทนค่าตามตารางที่ 4.1

ต่อไปจะแสดงการวิเคราะห์ผลการเลือกค่า r_1c_1, r_2c_2, w ที่เหมาะสมที่สุดของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4 โดยจะแสดงออกมาเป็นค่า SNR จะเลือกค่า SNR ที่สูงที่สุดของ 3 ค่ามาวิเคราะห์แสดงดังตารางที่ 4.6

ตารางที่ 4.6 แสดงการเลือกค่า r_1c_1, r_2c_2, w ของ PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 4

	$w = 0.1$	$w = 0.5$	$w = 0.9$
SNR สูงสุด	17.7314	17.7332	17.8440
รอบที่ได้ SNR สูงสุด	15	15	50
c_1r_1 ที่ทำให้ได้ SNR สูงสุด	0.9	0.1	0.1
c_2r_2 ที่ทำให้ได้ SNR สูงสุด	0.9	0.5	0.5

เลือก $w = 0.5$ $c_1r_1 = 0.1$ $c_2r_2 = 0.5$ เพราะ จากตาราง ค่า SNR ที่ได้สูงสุดมีค่าเท่ากับ 17.8440 dB แต่รอบที่ได้ SNR สูงสุดอยู่ในรอบที่ 50 เป็นรอบที่มากเกินไป แต่ค่า SNR ของทั้ง 3 ตัวในตารางมีค่าต่างกันไม่นัก SNR อิกสองตัวมีรอบที่ได้ SNR สูงสุดมีค่าเท่ากันแต่ตัวที่มีค่า $w = 0.5$ $c_1r_1 = 0.1$ $c_2r_2 = 0.5$ มีค่า SNR มากกว่ามีค่าเท่ากับ 17.7332 dB

4.2 แสดงตัวอย่างการออกแบบความกว้างไทรเชชัน

4.2.1 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 1 $f_X(x) = 1/8$

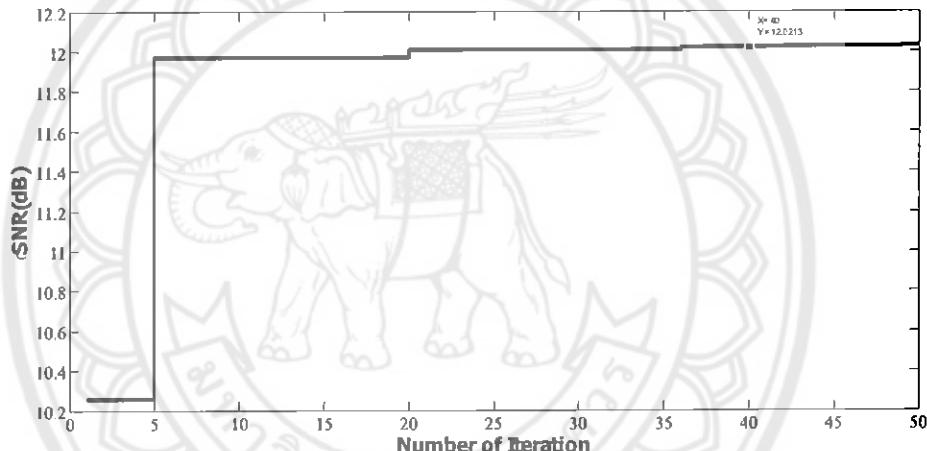
ก. กำหนดจำนวนระดับความกว้างไทรเชชันเท่ากับ 4 ระดับ

ข. สัญญาณ PDF = $1/8$ และช่วงของ PDF = [-4 4]

ค. ช่วงที่ต้องการให้สุ่มค่าพาร์ทิเคิล = [-3 3]

ง. จำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน = 50 รอบ

จ. ใช้ค่า $p = 0.9$ $c_1 r_1 = 0.9$ และ $c_2 r_2 = 0.9$



รูปที่ 4.17 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 1 $f_X(x) = \frac{1}{8}$

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 1 ได้เท่ากับ 12.0408 dB ในการทำงานรอบที่ 25 และได้ค่าพาร์ทิเคิล 4 ตัวเท่ากับ [-2.9872 -0.9847 1.0160 2.9865]

4.2.2 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 2 $f_X(x) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi}) \exp(-x^2/2)}$

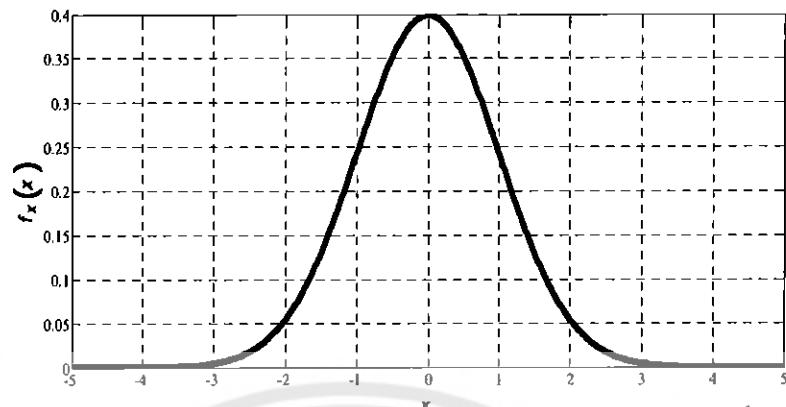
ก. กำหนดจำนวนระดับความกว้างไทรเชชันเท่ากับ 4 ระดับ

ข. สัญญาณ PDF = $\frac{1}{(\sqrt{2\pi}) \exp(-x^2/2)}$ และช่วงของ PDF = [-inf inf]

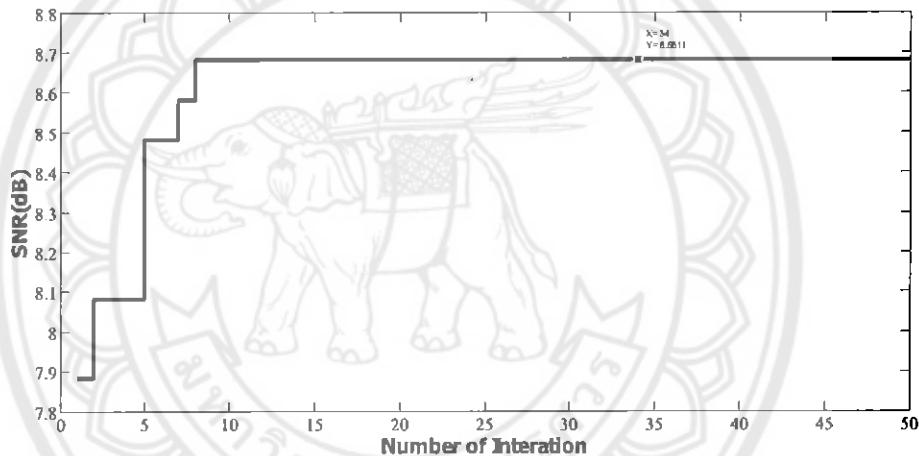
ค. ช่วงที่ต้องการให้สุ่มค่าพาร์ทิเคิล = [-2 2]

ง. จำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน = 50 รอบ

จ. ใช้ค่า $p = 0.1$ $c_1 r_1 = 0.5$ และ $c_2 r_2 = 0.1$



รูปที่ 4.18 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 2 $f_X(x) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi}) \exp(-x^2/2)}$



รูปที่ 4.19 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 2 $f_X(x) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi}) \exp(-x^2/2)}$

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 2 ได้เท่ากับ 8.68 dB ในการทำงานรอบที่ 7 และจะได้พาร์ทิเชล 4 ตัวเท่ากับ [-1.2928 -0.3356 0.5306 1.6038]

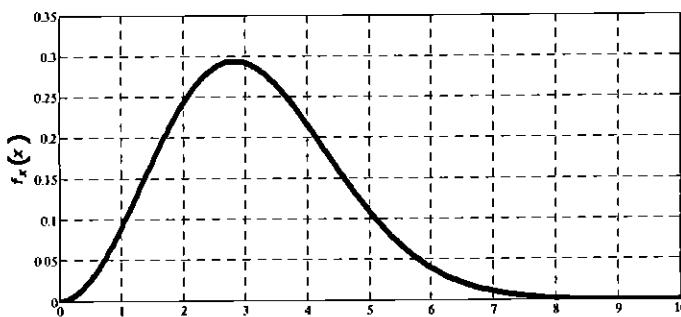
4.2.3 PDF ของสัญญาณตัวอย่างที่ 3 $f_X(x) = \frac{1}{2} e^{-\frac{|x|}{2}}$

ก. กำหนดจำนวนระดับความ喜好ชั้น เท่ากับ 4 ระดับ

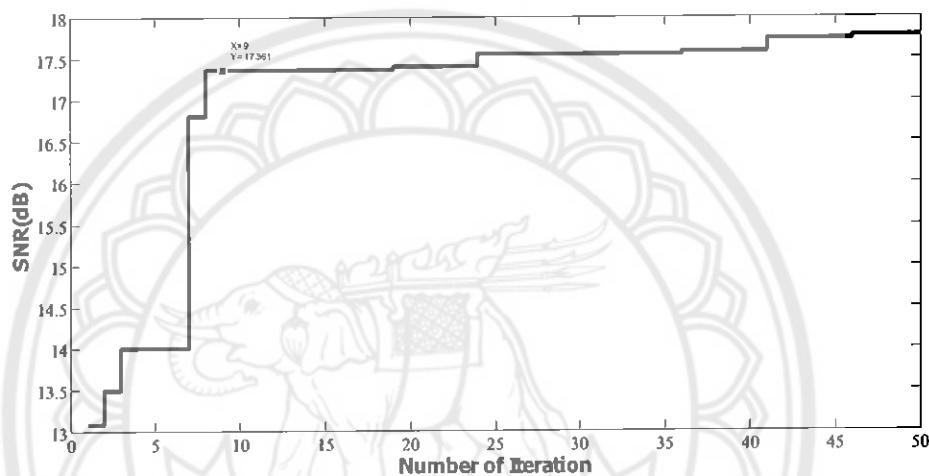
ข. สัญญาณ PDF = $\frac{1}{2} e^{-\frac{|x|}{2}}$ และช่วงของ PDF = [0 inf]

ค. ช่วงที่ต้องการให้สุ่มค่าพาร์ทิเชล = [0 5]

ง. จำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน = 50 รอบ



รูปที่ 4.22 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 4 $f_X(x) = 0.125 * \sqrt{\frac{2}{\pi}} * x^2 * \exp(-0.25x^2 / 2)$



รูปที่ 4.23 แสดงตัวอย่าง SNR สัญญาณที่ 4 $f_X(x) = 0.125 * \sqrt{\frac{2}{\pi}} * x^2 * \exp(-0.25x^2 / 2)$

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณที่ 4 ได้เท่ากับ 17.77 dB ในการทำงานรอบที่ 15 และจะได้ค่าพาร์ทิเคิล 4 ตัวเท่ากับ [1.6562 2.8768 4.0446 5.5688]

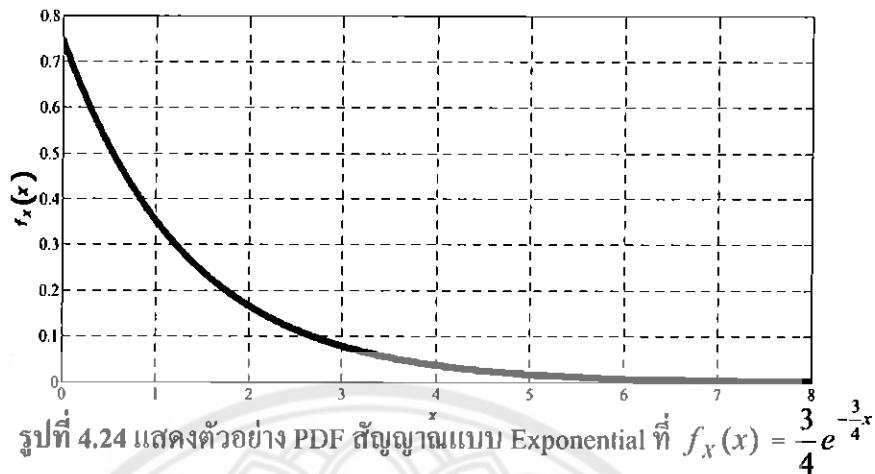
4.3 เปรียบเทียบการออกแบบคุณไกเชื่นแบบ พาร์ทิเคิลสวอร์ม กับ Lloyd Max

การเปรียบเทียบการออกแบบคุณไกเชื่นแบบพาร์ทิเคิลสวอร์ม กับ Lloyd Max จะใช้สัญญาณ PDF 3 แบบและอ้างอิงค่า SNR ที่ได้จากการวนการ Lloyd Max จากการศึกษาการคุณไกเชื่นอย่างหนาแน่นที่สุด โดยหลักการ Lloyd Max ของ นางสาว พนัชษ์ สุวรรณพัฒน์ ดังนี้

4.3.1 การออกแบบคุณไกเชื่นที่มี PDF แบบ Exponential

ป้อน PDF แบบ Exponential เท่ากับ $\frac{3}{4} e^{-\frac{3}{4}x}$ ใช้ตัวแปรของพาร์ทิเคิลคือ $r_1 c_1 = 0.9$

$$c_2 r_2 = 0.9 \quad w = 0.1$$



ก. กำหนดจำนวนระดับความไถเชื่อมเท่ากับ 8 ระดับ

ข. สัญญาณ PDF = $\frac{3}{4}e^{-\frac{3}{4}x}$ และช่วงของ PDF = [0 inf]

ค. ช่วงที่ต้องการให้สุ่มค่าพาร์ทิชัน = [0 5]

ง. จำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน = 50 รอบ

จ. ใช้ค่า $w = 0.1$ $c_1r_1 = 0.9$ และ $c_2r_2 = 0.9$



รูปที่ 4.25 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Exponential ที่ $f_X(x) = \frac{3}{4}e^{-\frac{3}{4}x}$

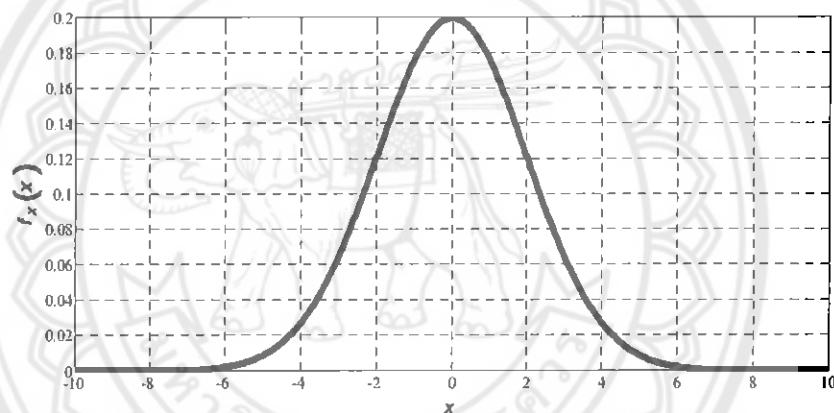
ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF แบบ Exponential ที่ $\frac{3}{4}e^{-\frac{3}{4}x}$ ได้เท่ากับ 16.8917 dB ในการทำงานรอบที่ 15 และได้ค่าพาร์ทิเคิล 8 ตัวเท่ากับ [0.3906 0.8552 1.3342 1.8279 2.9067 4.3954 5.5581 7.0082]

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF แบบ Exponential ของกระบวนการ Lloyd-Max จะได้เท่ากับ 17.70 dB และได้ค่าแต่ละระดับ 8 ตัวเท่ากับ [0.30 0.99 1.78 2.69 3.75 5.03 6.73 9.47]

4.3.2 การออกแบบคุณภาพชั้นที่มี PDF แบบ Gaussian

ป้อน PDF แบบ Gaussian เท่ากับ $\frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$ ใช้ค่าตัวแปรของพาร์ทิเคิล คือ $r_1c_1 = 0.5$

$$c_2r_2 = 0.9w = 0.1$$



รูปที่ 4.26 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Gaussian ที่ $f_x(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$

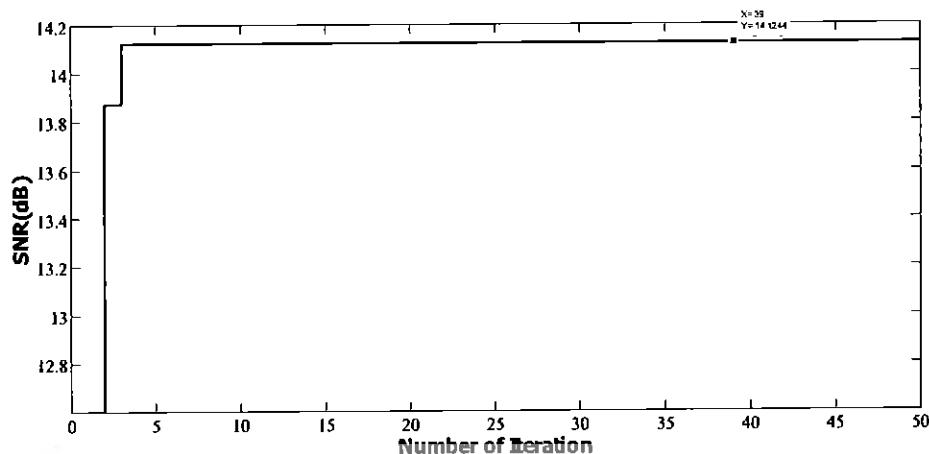
ก. กำหนดจำนวนระดับคุณภาพชั้นเท่ากับ 8 ระดับ

ข. สัญญาณ PDF = $\frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$ และช่วงของ PDF = [-inf inf]

ค. ช่วงที่ต้องการให้สุ่มค่าพาร์ทิเคิล = [0 5]

ง. จำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน = 50 รอบ

จ. ใช้ค่า $w = 0.1$ $c_1r_1 = 0.5$ และ $c_2r_2 = 0.1$



รูปที่ 4.27 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Gaussian ที่ $f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}2} e^{-\frac{x^2}{2^2}}$

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF แบบ Gaussian ที่ $\frac{1}{\sqrt{2\pi}2} e^{-\frac{x^2}{2^2}}$ ได้เท่ากับ 14.1244 dB ในการ

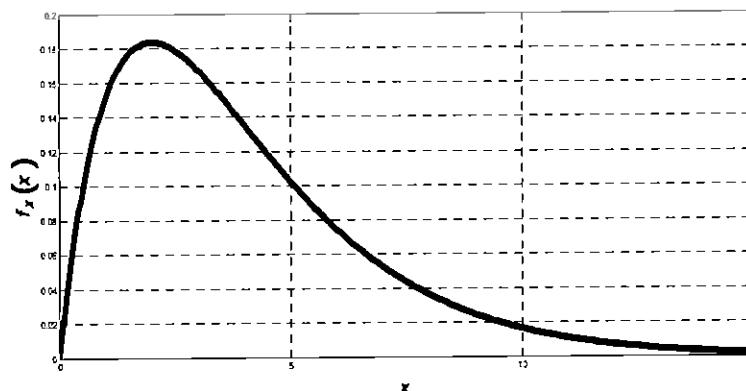
ทำงานรอบที่ 3 และได้ค่าพาร์ทิเคิล 8 ตัวเท่ากับ [-4.3358 -2.9244 -1.7555 -0.5617 0.6173 1.7809 3.2615 5.5875]

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF แบบ Exponential ของกระบวนการ Lloyd-Max ได้เท่ากับ 14.56 dB และได้ค่าแต่ละระดับ 8 ตัวเท่ากับ [-4.27 -2.62 -1.39 -0.30 0.74 1.80 2.98 4.56]

4.3.3 การออกแบบความไม่แน่นอนที่มี PDF แบบ Erlang

ป้อน PDF แบบ Gaussian เท่ากับ $\left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$ โดยใช้ค่าตัวแปรของพาร์ทิเคิล คือ $r_1c_1 = 0.1$

$$c_2r_2 = 0.5 \quad w = 0.5$$



รูปที่ 4.28 แสดงตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Gaussian ที่ $f_X(x) = \left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$

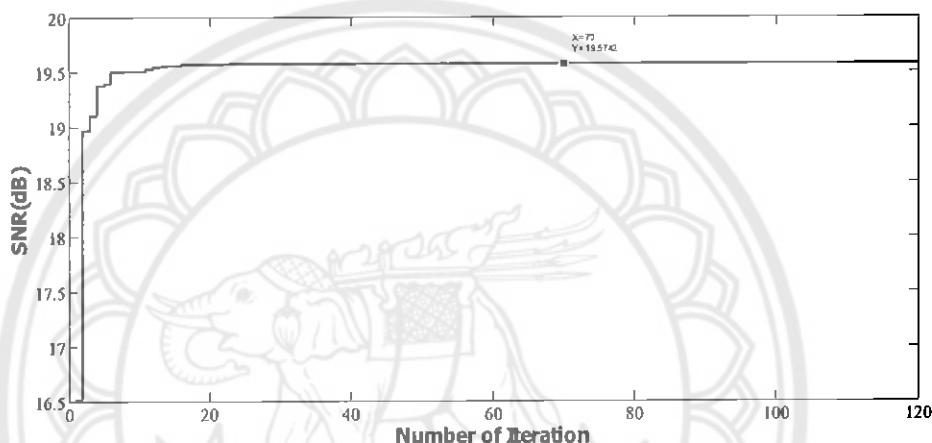
ก. กำหนดจำนวนระดับความไห้เข็นเท่ากับ 8 ระดับ

ข. สัญญาณ PDF = $\left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$ และช่วงของ PDF = [-inf inf]

ค. ช่วงที่ต้องการให้สูงค่าพาร์ทิเดล = [0 5]

ง. จำนวนรอบที่ต้องการให้ทำงาน = 50 รอบ

จ. ใช้ค่า $w = 0.5$ $c_1 r_1 = 0.1$ และ $c_2 r_2 = 0.5$



รูปที่ 4.29 แสดงค่า SNR ของตัวอย่าง PDF สัญญาณแบบ Gaussian ที่ $f_X(x) = \left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$

ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF แบบ Gaussian ที่ $f_X(x) = \left(\frac{1}{2}\right)^2 xe^{-\frac{1}{2}x}$ ได้เท่ากับ 19.4607 dB

ในการทำงานรอบที่ 3 และได้ค่าพาร์ทิเดล 8 ตัวเท่ากับ [1.0170 2.1082 3.4315 4.7501 6.3166 7.8799 10.3608 14.0547] ค่า SNR ของตัวอย่าง PDF แบบ Exponential ของกระบวนการ Lloyd Max ได้เท่ากับ 19.33 dB และได้ค่าแต่ละระดับ 8 ตัวเท่ากับ [1.22 2.76 4.34 6.03 9.70 10.10 12.96 17.49]

จากการดำเนินโครงการนี้ไม่ว่าจะเลือกการออกแบบความไห้เข็น แบบ พาร์ทิเดลสวอร์น หรือ Lloyd Max ทั้งสองแบบสามารถปรับหาทำแห่งให้อยู่ในระดับที่เหมาะสมได้ และได้ค่า SNR ที่เหมาะสมที่สุดออกมากได้

ต่อไปจะแสดงตารางการเปรียบเทียบค่า SNR ที่ได้จากการพาร์ทิเดลสวอร์น กับ Lloyd Max ของสมการ PDF ที่ได้กล่าวไปแล้วทั้ง 3 แบบด้านบนคือ PDF แบบ Exponential แบบ Gaussian และแบบ Erlang โดยจะแสดงเป็นรอบการทำงานของกระบวนการพาร์ทิเดลสวอร์น แต่ค่า SNR จากกระบวนการ Lloyd Max ได้มາจาก การศึกษาการคุณไห้เข็นอย่างเหมาะสมที่สุด

โดยหลักการ Lloyd Max ของ นางสาว พนัย์ สุวรรณพัฒนา นั้นไม่ทราบจำนวนรอบของการทำงานที่ทำให้ได้ SNR ที่เหมาะสมทั้ง 3 แบบ แสดงดังตารางที่ 4.6

4.4 วิเคราะห์ผลการเปรียบเทียบ

ตารางที่ 4.7 แสดงค่า SNR ที่ได้จากทั้งสองกระบวนการการเปรียบเทียบ

		SNR (dB)											
		PDF แบบ Exponential				PDF แบบ Gaussian				PDF แบบ Erlang			
Lloyd-Max		17.70			14.56			19.33					
รอบ		30	60	90	120	30	60	90	120	30	60	90	120
P S o	ค่าเฉลี่ย	15.5	16.6	16.7	16.7	12.9	13.4	13.5	13.6	18.53	18.54	18.54	18.54
	1	16.9	16.9	16.9	16.9	12.8	12.8	12.8	12.8	19.3	19.46	19.46	19.46
	2	16.3	16.33	16.33	16.33	14.12	14.12	14.12	14.12	17.6	17.69	17.69	17.69
	4	23.5	23.55	23.55	23.55	13.58	13.58	13.58	13.58	18.12	18.12	18.12	18.12
	5	16.7	16.75	16.75	16.75	12.30	12.30	12.30	12.30	18.31	18.31	18.31	18.31
	6	16.9	16.9	16.9	16.9	12.52	12.52	12.52	12.52	19.57	19.57	19.57	19.57
	7	15.9	15.9	15.9	15.9	12.22	12.22	12.22	12.22	18.68	18.68	18.68	18.68
	8	16.0	16.01	16.01	16.01	12.22	12.22	12.22	12.22	17.5	17.52	17.52	17.52
	9	23.4	23.55	23.55	23.55	12.22	12.22	12.22	12.22	19.46	19.46	19.46	19.46
	10	23.5	23.55	23.55	23.55	12.22	12.22	12.22	12.22	19.57	19.57	19.57	19.57
ค่าเฉลี่ย		18.4	18.6	18.61	18.61	12.71	12.76	12.77	12.78	18.66	18.69	18.69	18.69

4.4.1 วิเคราะห์ผล PDF แบบ Exponential

จากตารางที่ 4.7 ได้ค่าเฉลี่ย SNR จากกระบวนการพาร์ทิคิลส์วอร์ม เท่ากับ 18.61 dB จากการคำนวณ 120 รอบ มีค่ามากกว่าค่า SNR ได้จากการพาร์ทิคิลส์วอร์ม มีค่า $SNR = 17.7 \text{ dB}$ ดังนั้นสรุปได้ว่าค่า SNR ของ PDF แบบ Exponential ที่ถูกออกแบบควบคุณภาพเข้ม โดยกระบวนการพาร์ทิคิลส์วอร์ม ดีกว่ากระบวนการ Lloyd Max

4.4.2 วิเคราะห์ผล PDF แบบ Gaussian

จากตารางที่ 4.7 ได้ค่าเฉลี่ย SNR จากกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม เท่ากับ 12.78 dB จากการคำนวณ 120 รอบ แต่มีค่าน้อยกว่าค่า SNR ที่ได้จากการ Lloyd Max ดังนั้นสรุปได้ว่า ค่า SNR ของ PDF แบบ Gaussian ที่ถูกออกแบบควบคุมให้เขียนโดยกระบวนการ Lloyd Max ดีกว่ากระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม

4.4.3 วิเคราะห์ผล PDF แบบ Erlang

จากตารางที่ 4.7 ได้ค่าเฉลี่ย SNR จากกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม เท่ากับ 18.69 dB จากการคำนวณ 120 รอบ เมื่อจะได้ค่า SNR ในรอบที่ 2 6 9 และ 10 สูงสุดมากกว่าค่า SNR จากกระบวนการ Lloyd Max แต่ค่าเฉลี่ยที่ออกแบบมีค่า น้อยกว่าค่า SNR ที่ได้จากการของ Lloyd Max ดังนั้นสรุปได้ว่าค่า SNR ของ PDF แบบ Erlang ที่ถูกออกแบบควบคุมให้เขียนโดยกระบวนการ Lloyd Max ดีกว่ากระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม

จากตารางที่ 4.7 PDF แบบ Exponential ค่า SNR จากการออกแบบควบคุมให้เขียนโดยกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์มค่า SNR เฉลี่ยที่ได้ในรอบที่ 30 60 90 และ 120 มีค่าต่างกัน ประมาณ 0.2 dB แล้ว PDF แบบ Gaussian ได้ SNR เฉลี่ยของในแต่ละรอบต่างกันประมาณ 0.1 dB และ PDF แบบ Erlang มี SNR เฉลี่ยของแต่ละรอบต่างกันประมาณ 0.03 dB ผลกระทบของการทดสอบแสดงให้เห็นว่า การออกแบบควบคุมให้เขียนโดยกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม สามารถคำนวณเพียงแค่ 30 รอบ จะสามารถได้ค่า SNR ที่เหมาะสม แสดงให้เห็นว่าพาร์ทิเคิลสوار์ม สามารถคำนวณหาค่าที่เหมาะสมได้รวดเร็ว PDF แบบ Exponential ได้ SNR จากกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์มต่างจากค่า SNR ที่ได้จากการ Lloyd Max ไม่ถึง 1 dB PDF แบบ Gaussian ได้ค่า SNR จากทั้งสองกระบวนการต่างกันประมาณ 2 dB และ PDF แบบ Erlang ค่า SNR จากทั้งสองกระบวนการจะมีค่าต่างกันประมาณ 0.6 dB

ดังนั้นสรุปได้ว่า การออกแบบควบคุมให้เขียน สามารถทำได้ทั้งสองกระบวนการ ก็อปปี้ทั้งกระบวนการแบบพาร์ทิเคิลสوار์ม และกระบวนการ Lloyd Max

หมายเหตุ จากการออกแบบควบคุมให้เขียนโดยกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์ม ได้ค่า SNR ออกแบบเข้ากันเพรำะ ช่วงของตัวพาร์ทิเคิลที่ให้โปรแกรมแมทແลป์ สุ่นโปรแกรมอาจจะสุ่นค่าออกแบบ มีค่าเข้ากัน

ในบทนี้ได้แสดงการออกแบบ covariance ไทยชั้นแบบพาร์ทิเคิลสوار์ม และแสดงการเปรียบเทียบกับการออกแบบโดยกระบวนการ Lloyd Max ในบทต่อไปจะเป็นการสรุปผลการดำเนินโครงการ และปัญหาที่พบขณะทำโครงการ



บทที่ 5

สรุปผลการดำเนินโครงการ

หัวข้อโครงการนี้มีที่มาได้ เพราะ ต้องการลดกำลังของสัญญาณรบกวนที่เกิดจากขั้นตอนการออกแบบคุณไทเชชั่นจากการแปลงสัญญาณอนาคตเป็นดิจิตอล ให้มีค่าน้อยที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้ ดังนั้น โครงการนี้จึงแสดงการศึกษาการออกแบบคุณไทเชชั่น และศึกษาระบวนการที่จะสามารถลดค่า กำลังของสัญญาณรบกวนจากการออกแบบคุณไทเชชั่นลงได้ ผู้จัดทำโครงการได้เลือกระบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์มเพื่อนำศึกษา

5.1 ผลการดำเนินโครงการ

โครงการนี้ได้ศึกษา และจำลองการออกแบบคุณไทเชชั่นด้วยโปรแกรม MATLAB ใน การดำเนินโครงการ โดยใช้หลักการของพาร์ทิเคิลสวอร์ม เพื่อให้ได้ค่า SNR ที่สูงขึ้น และได้ ดำเนินการคุณไทเชชั่นที่เหมาะสม

โครงการนี้ได้แสดงการประยุกต์ใช้ ระบบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์มการหาตัวแปรที่ เหมาะสมของระบบวนการ เพื่อให้สามารถหาค่า SNR ที่เพิ่มจนถึงค่าที่เหมาะสม ได้รวดเร็ว และ แสดงเป็นกราฟของแต่ละสัญญาณที่นำมาทดสอบ และแสดงตำแหน่งระดับการคุณไทเชชั่นที่ เหมาะสม เพื่อที่จะสามารถนำไปใช้ในระบบการสื่อสารจริงส่งผลให้การรับส่งข้อมูลมี ประสิทธิภาพสูงขึ้น

จากการดำเนินโครงการพบว่าสามารถสร้างโปรแกรมจำลองการคุณไทเชชั่นด้วย วิธีการพาร์ทิเคิลสวอร์ม ได้ผลการคำนวณที่รวดเร็วและถูกต้อง และสามารถแสดงค่าเพิ่มขึ้นของ ค่า SNR และได้ทราบถึงตำแหน่งการคุณไทเชชั่นที่เหมาะสมและเบริญเทียนกับการออกแบบ โดยหลักการ Lloyd Max ผลออกมามีค่า SNR ไม่แตกต่างกันมาก

โครงการนี้แสดงให้เห็นแล้วว่า ไม่ได้มีเพียงระบบวนการ Lloyd Max เท่านั้นที่สามารถ นำมาประยุกต์ใช้ออกแบบคุณไทเชชั่น ยังมีระบบวนการพาร์ทิเคิลสวอร์มอีกที่สามารถนำมาใช้ ได้และ อาจจะมีระบบวนการอื่นอีกที่สามารถนำมาประยุกต์ใช้ออกแบบคุณไทเชชั่น เช่น Genetic Algorithm และ อีกหลายระบบวนการ อาจจะให้ค่า SNR ได้เหมาะสมกว่าทั้งสอง ระบบวนที่แสดงในโครงการนี้ สามารถนำมาศึกษาเป็นหัวข้อโครงการต่อไปได้

5.2 ปัญหาที่พบขณะดำเนินโครงการ

- 1) ช่วงแรกคิดว่ากระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์น อาจจะไม่สามารถใช้ การออกแบบควบคุม ไทยชั้นได้ เพราะกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์น สามารถหาค่าที่เหมาะสม ได้เพียงแค่ ค่าเดียวแต่ในการออกแบบควบคุมไทยชั้น จะต้องการค่าที่เหมาะสมอุกมานาตามจำนวน ระดับของควบคุมไทยชั้น และตอนนี้ยังไม่ทราบถึงหลักการของเวกเตอร์
- 2) จันเนื่องจากคำสั่งบางคำสั่งในโปรแกรมแมทแลป ผู้ดำเนินโครงการไม่มีความเข้าใจ คำสั่งอย่างแท้จริง ทำให้เกิดความล่าช้าในขณะดำเนินโครงการ
- 3) เนื่องจาก โปรแกรมมีการคำนวณมากพอสมควร ดังนั้นเครื่องคอมพิวเตอร์อาจจะ แสดงผลล่าช้า

5.3 ข้อเสนอแนะ

- 1) ควรวัดกราฟสมการของ PDF ก่อนจากนั้นคูช่วงที่ PDF มีค่าสูงจากกราฟ นำไปป้อน ในโปรแกรม
- 2) ไม่ควรทำการทดลองเพียงรอบเดียว เพราะกระบวนการพาร์ทิเคิลสوار์นสามารถหา ค่าที่เหมาะสม ได้จากการสุ่ม
- 3) ถ้านำโครงการนี้ไปปรับให้มีความเหมาะสมแล้ว สามารถที่จะนำไปเป็นสื่อการเรียน การสอนได้

เอกสารอ้างอิง

- [1] สุรเชษฐ์ กานต์ประชา และ ชัยรัตน์ พินทอง “ปฏิบัติการวิศวกรรมโทรคมนาคม I เรื่อง การสุ่มตัวอย่างสัญญาณ”
- [2] Tharadol Komolmis “บทที่ 4 การสื่อสารระบบดิจิตอล http://www.doe.eng.cmu.ac.th/~tharadol/teach/ee441/text/w7441_4.pdf
- [3] สุรเชษฐ์ กานต์ประชา “Digital Communications เรื่องการ Quantization Lecture 9”
- [4] พนัยย์ สุวรรณพัฒน์ (2551) “ศึกษาการควบคุมไทรเซ็นเซอร์บ่อบ่ำเหนี่ยวสูงที่สุด โดยอาศัยหลักการ Lloyd-Max” ปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต มหาวิทยาลัยนเรศวร พิมพ์โลกล
- [5] พิศุทธิ์ พงศ์ชัยฤกษ์ “การพัฒนาวิธีการหาค่าที่ดีที่สุดแบบพาร์ทิเคิลสวอรมอฟทิไมเซชันค่วย การเลียนแบบโครงสร้างการเรียนรู้ทางสังคมแบบหลากหลาย” วารสารมหาวิทยาลัยคริสตินทร์วิโรฒ (สาขาวิชาศาสตร์และเทคโนโลยี) สถาบันเทคโนโลยีไทย-ญี่ปุ่น
- [6] วิญญุ ศิลปานุตร (2552) “การออกแบบสายอากาศแบบเทบบนาง โดยวิธีการหาค่าที่เหมาะสมที่สุดแบบ พาร์ทิเคิลสวอร์มน์” ปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต (วิศวกรรมไฟฟ้า) มหาวิทยาลัยเกริกศาสตร์
- [7] ณัฐรุพงษ์ คำขาด (2551) “การศึกษาการเปรียบเทียบประสิทธิภาพวิธีการพาร์ทิเคิลสวอร์มน์ และเจเนติกอัลกอริทึม เพื่อจัดเรียงเครื่องจักรในการผลิตแบบยีดหุ่น” วิทยานิพนธ์ วท.ม. มหาวิทยาลัยนเรศวร พิมพ์โลกล



```

clear all;
Vector_number=10;
N_level=input('enter the Quantization level or number Particle =');
f_x=input('pdf=');
r=input('Enter require the range of Quantization [r_min r_max]=');
e=single(int(f_x,'x',r(1,1),r(1,2)));
if e==1
P_r=input('Enter require range of Particle =');
l=input('Enter require number of cycles =');
%%%%%%%%%%%%%
G_best=[];
P_b=[];
P_G=[];
%%%%%%%%%%%%% Fitness funtion %%%%%%
q=sort(random('Uniform',P_r(1,1),P_r(1,2),Vector_number,N_level)');
v=sort(random('Uniform',0,4,Vector_number,N_level)');
%%%%%%%%%%%%%
w=0.1;
crl=0.5;
cr2=0.1;

for c=1:l
for i=1:Vector_number
for ii=1:1:N_level+1
if ii==1
    Q_bound(i,ii)=r(1,1);
end
if ii==N_level+1
    Q_bound(i,ii)=r(1,2);
end
if (ii>1)&&(ii<=N_level)
    Q_bound(i,ii)=(q(i,ii-1)+q(i,ii))/2;
end
end
syms x
for ii=1:1:N_level
    Equation_dummy=[(x^-,num2str(q(i,ii)),')^2*',f_x];
    Q_noise(i,ii)=single(int(Equation_dummy,'x',Q_bound(i,ii),Q_bound(i,ii+1)));
end
end
N=sum(Q_noise');
p=(int(x^2*(f_x),x,r(1,1),r(1,2)));

for i=1:Vector_number
SNR(i)=single(10*log10(p/N(i)));
end

%%%%%%%%%%%%%
P_b=max(SNR);
x_index=find(SNR==max(SNR));
index=x_index(1,1);

P=sort(q(index,:));

P_G=[P_G;P];

```

```

if c==1
    G_best=[G_best P_b]
    P_P=sort(P_G)
else
    if G_best(c-1)<P_b
        G_best=[G_best P_b]
        P_P=sort(P_G(c,:))
    else
        G_best=[G_best G_best(c-1)]
        P_P=sort(P_G(c-1,:))
    end
end

%%%%%
%%%%%
V_n=[];
Q=[];
mV_n=[];
mQ=[];
for i=1:Vector_number
for ii=1:N_level
    V_n=(w*v(i,ii))+(cr1*(P(ii)-q(i,ii)))+(cr2*(P_P(ii)-
q(i,ii)));
    Q=q(i,ii)+V_n;
    mV_n(i,ii)=V_n;
    mQ(i,ii)=Q;
end
end
for i=1:Vector_number
    if mQ(i,1)<r(1,1)
        mQ(i,1)=P_r(1,1);
    end
    if mQ(i,N_level)>r(1,2)
        mQ(i,N_level)=P_r(1,2);
    end
end
q=mQ;
v=mV_n;
end
G_best
P_P
stairs(G_best)
end
if e~=1
    'Cannot Calculate Because your PDF may mistake and you would
check rang of PDF again '
end

```