

### บทที่ 3

## การออกแบบขั้นตอนวิธีสำหรับภาพหลัก และภาพอินเตอร์เฟรม

### 3.1 การจัดการภาพหลัก

3.1.1 การกำหนดโครงร่างจุด ในการวิจัยนี้ กำหนดให้ภาพที่ผู้เขียนภาพหลักสร้างขึ้นเป็นภาพลายเส้นที่ประกอบด้วยเส้นตรง วงกลม และ เส้นโค้ง ผู้ทำการวิจัยได้ออกแบบให้สามารถกำหนดเส้นดังกล่าวได้โดยวิธีกำหนดโครงร่างจุด ดังนี้

เส้นตรง สามารถกำหนดโดยจุดปลายของเส้นตรงจำนวน 2 จุด

วงกลม สามารถกำหนดโดยจุดศูนย์กลางของวงกลมและจุดบนเส้นรอบวงอีก

จุดหนึ่ง

เส้นโค้ง สามารถกำหนดโดยจุดบนเส้นโค้ง จำนวนไม่น้อยกว่า 4 จุด

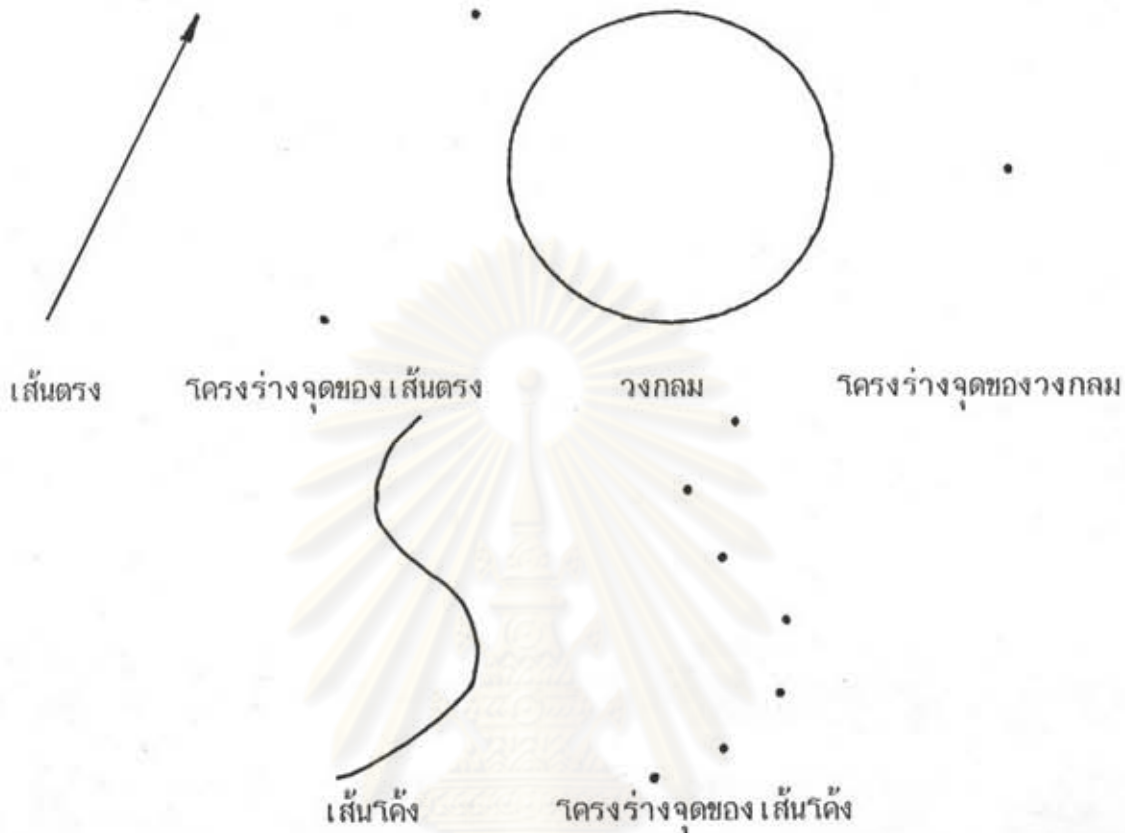
ดังรูปที่ 3.1

นอกจากเส้นดังกล่าวแล้ว ยังสามารถใช้โครงร่างจุดเพื่อกำหนดภาพเรขาคณิตพื้นฐานอื่น ๆ ได้อีก ดังนี้

รูปสามเหลี่ยม สามารถกำหนดโดยจุดยอดของรูปสามเหลี่ยม จำนวน 3 จุด

รูปสี่เหลี่ยม สามารถกำหนดโดยจุดยอดของมุมที่อยู่ตรงกันข้ามของรูปสี่เหลี่ยม  
จำนวน 2 จุด

รูปหลายเหลี่ยม สามารถกำหนดโดยลำดับของจุดยอดของมุมทุกมุมของรูปหลายเหลี่ยมที่ต้องการ โดยจุดแรก และจุดสุดท้าย เป็นจุดเดียวกันมีจะนั้นจะไม่สามารถสร้างด้านสุดท้ายของรูปเหลี่ยมได้



รูปที่ 3.1 แสดงการกำหนดโครจรงำจุดสำหรับเส้นตรง วงกลม และเส้นโค้ง



รูปที่ 3.2 แสดงการกำหนดภาพและโครจรงำจุดของภาพ

3.1.2 การสร้างภาพหลายเส้น จากหลักการกำหนดโครงร่างจุดที่ได้ออกแบบขึ้นใน การวิจัยนี้ การสร้างภาพหลายเส้นใด ๆ สามารถทำได้โดยการเชื่อมเรียงจุดได้แก่ เส้นตรง สี่เหลี่ยม เป็นต้น หรือสร้างภาพเรขาคณิตพื้นฐานต่าง ๆ ด้วยเส้นที่เหมาะสม ซึ่งได้แก่ วงกลม หรือเส้นโค้ง แล้วแต่กรณี

เส้นตรง มีโครงร่างจุดที่ประกอบด้วยจุด 2 จุด การสร้างภาพทำได้โดย การเชื่อมเรียงจุดทั้งสองนี้ ด้วยเส้นตรง โดยอาศัยขั้นตอนวิธีดังรายละเอียดในหัวข้อ 2.1

ดังรูปที่ 3.3

สามเหลี่ยม มีโครงร่างจุดที่ประกอบด้วยจุด 3 จุด การสร้างภาพทำได้ โดยการเชื่อมเรียงจุดที่ 1 เข้ากับจุดที่ 2 จุดที่ 2 เข้ากับจุดที่ 3 และจุดที่ 3 เข้ากับจุดที่ 1 ด้วยเส้นตรง ดังรูปที่ 3.4

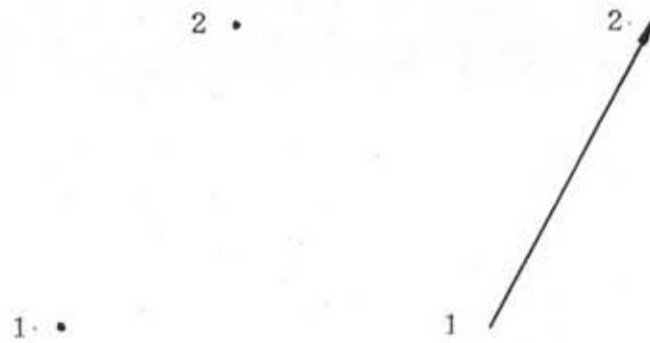
สี่เหลี่ยม มีโครงร่างจุดที่ประกอบด้วยจุด 2 จุด ซึ่งเป็นจุดยอดของมุมที่อยู่ ตรงกันข้ามของรูปสี่เหลี่ยม สามารถหาจุดยอดอีก 2 จุดได้ด้วยการคำนวณ การสร้างภาพทำได้ โดยการเชื่อมเรียงจุดยอดที่อยู่ติดกัน ด้วยเส้นตรง ดังรูปที่ 3.5

รูปหลายเหลี่ยม มีโครงร่างจุดที่ประกอบด้วยจุดที่มีจำนวนไม่แน่นอน การ สร้างภาพทำได้โดยการเชื่อมเรียงจุดทีละคู่ จากจุดแรกไปจนถึงจุดสุดท้าย ด้วยเส้นตรงดังรูปที่ 3.6

วงกลม มีโครงร่างจุดที่ประกอบด้วยจุด 2 จุด การสร้างภาพทำได้โดย การเชื่อมเรียงจุดดังกล่าว ด้วยวงกลม ที่มีจุดศูนย์กลาง และรัศมีตามที่จุดทั้งสองกำหนดโดยนัย โดยอาศัยขั้นตอนวิธีดังรายละเอียดในหัวข้อ 2.2 ดังรูปที่ 3.7

เส้นโค้ง มีโครงร่างจุดที่ประกอบด้วยจุดอย่างน้อย 4 จุด การสร้างภาพทำ ได้โดยการเชื่อมเรียงจุดเหล่านี้ ด้วยเส้นโค้ง โดยอาศัยขั้นตอนวิธีดังรายละเอียดในหัวข้อ 2.3 ดังรูปที่ 3.8

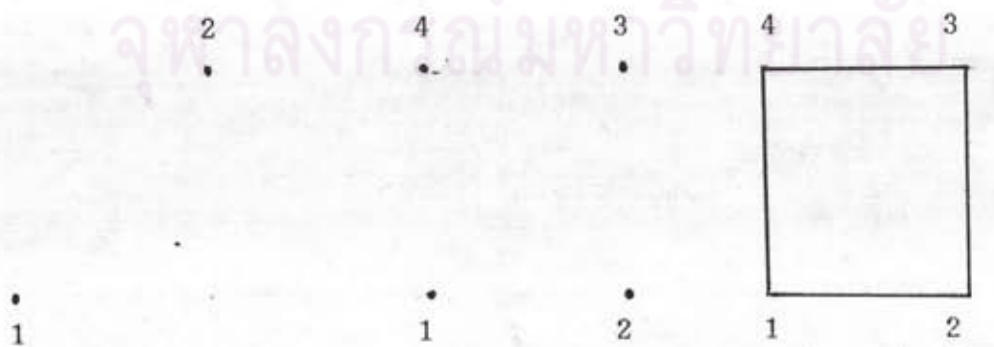
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



โครงร่างจุดรูปเส้นตรง      การเชื่อมโยงเส้นตรง  
 รูปที่ 3.3 แสดงการเชื่อมโยงเส้นตรง

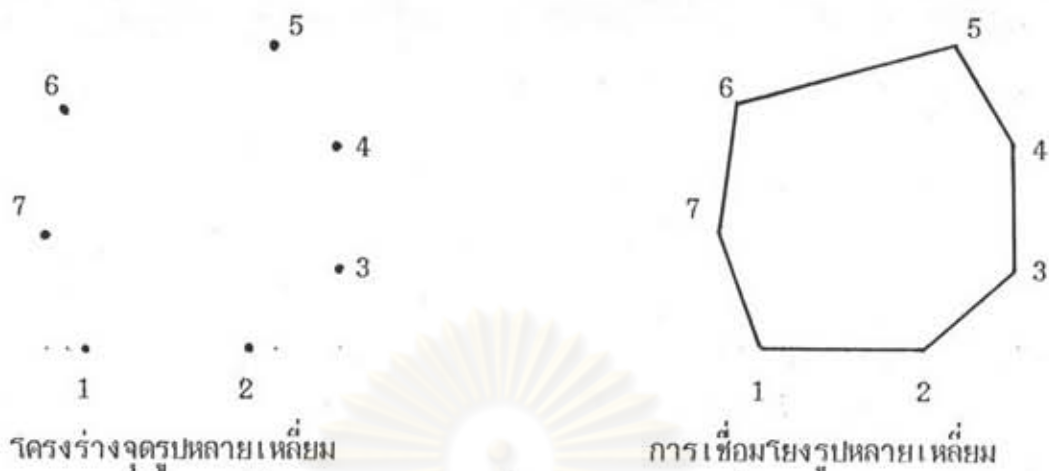


โครงร่างจุดรูปสามเหลี่ยม      การเชื่อมโยงสามเหลี่ยม  
 รูปที่ 3.4 แสดงการเชื่อมโยงสามเหลี่ยม



โครงร่างจุดรูปสี่เหลี่ยม      แปลงโครงร่างจุดรูปสี่เหลี่ยม      การเชื่อมโยงสี่เหลี่ยม  
 รูปที่ 3.5 แสดงการเชื่อมโยงสี่เหลี่ยม





โครงร่างจุดรูปหลายเหลี่ยม

การเชื่อมโยงรูปหลายเหลี่ยม

รูปที่ 3.6 แสดงการเชื่อมโยงรูปหลายเหลี่ยม

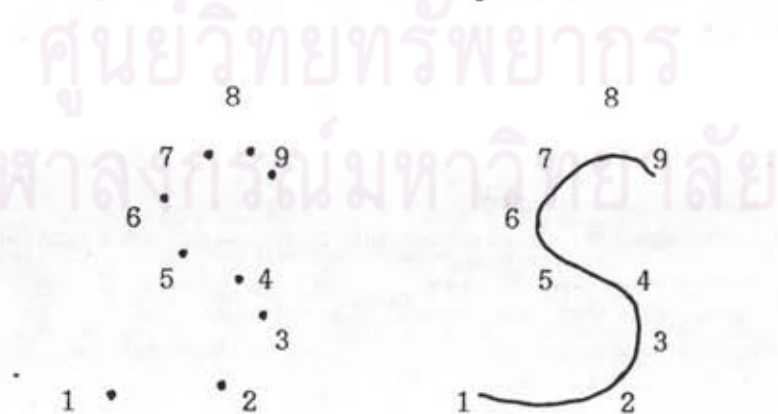


โครงร่างจุดรูปวงกลม

แปลงโครงร่างจุดรูปวงกลม

การเชื่อมโยงรูปวงกลม

รูปที่ 3.7 แสดงการเชื่อมโยงรูปวงกลม



โครงร่างจุดรูปเส้นโค้ง

การเชื่อมโยงรูปเส้นโค้ง

รูปที่ 3.8 แสดงการเชื่อมโยงรูปเส้นโค้ง

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

3.1.3 การสร้างภาพหลัก และโครงสร้างข้อมูลของภาพหลัก ภาพหลักภาพหนึ่ง ๆ อาจมองการสร้างภาพเกิดขึ้นจากส่วนต่าง ๆ ของภาพมาประกอบกัน เช่น ภาพผีเสื้อ สามารถแยกภาพผีเสื้อออกเป็นส่วนของภาพ ได้แก่ ส่วนหัว ส่วนลำตัว ส่วนปีก ซึ่งส่วนของภาพแต่ละส่วนเกิดจากการใช้คุณสมบัติพื้นฐานทางด้านกราฟิก เช่น ส่วนหัวเกิดจากการใช้เส้นตรง ส่วนของลำตัวเกิดจากการใช้สี่เหลี่ยมผืนผ้า ส่วนของปีกเกิดจากการใช้รูปหลายเหลี่ยม

เนื่องจากรูปสี่เหลี่ยม หรือ รูปหลายเหลี่ยม เกิดจากการใช้เส้นตรงมาประกอบ ดังนั้นการสร้างส่วนของลำตัว หรือ การสร้างส่วนของปีก อาจเกิดจากการใช้เส้นตรงสร้างส่วนของภาพก็ได้ ทำให้สามารถพิจารณาภาพผีเสื้อทั้งภาพเป็นส่วนเดียวที่เกิดจากการใช้เส้นตรงประกอบ

การพิจารณาภาพเป็นส่วนเดียวไม่จำเป็นต้องเกิดขึ้นจากการใช้เส้นตรงมาประกอบเพียงลักษณะ เดียวอาจเกิดขึ้นจากรูปพื้นฐานทางด้านกราฟิกอื่น ๆ มาประกอบก็ได้ คืออาจมองภาพผีเสื้อทั้งภาพที่กล่าวมาข้างต้นเป็นส่วนเดียวที่เกิดขึ้นจาก เส้นตรง สี่เหลี่ยม รูปหลายเหลี่ยม มาประกอบ ดังรูป 3.9



มองภาพผีเสื้อออกเป็นหลายส่วน

มองภาพผีเสื้อเป็นส่วนเดียว

รูปที่ 3.9 แสดงภาพหลักที่เป็นภาพผีเสื้อ และการสร้างภาพโดยประกอบด้วยส่วนของภาพที่ต่างกัน

เนื่องจากภาพเกิดขึ้นจากรูปพื้นฐานทางด้านกราฟิก และสามารถกำหนดค่าที่อยู่  
ในลักษณะโครงร่างจุดได้ ตามหัวข้อ 3.1.1 และประกอบจุดให้เกิดเป็นภาพหลายเส้น ตามหัว  
ข้อ 3.1.2 ดังนั้นการกำหนดภาพหลักภาพหนึ่ง ๆ ทำให้ได้โดยการกำหนดภาพเป็นโครงร่างจุดของ  
ภาพ

การสร้างภาพหลักดังกล่าวข้างต้น สามารถพิจารณาภาพออกเป็นส่วนของภาพ  
หลายส่วน หรือมองภาพเป็นส่วนเดียว ซึ่งส่วนของภาพแต่ละส่วนนั้นเกิดขึ้นจากใช้คำสั่งพื้นฐาน  
ทางด้านกราฟิกมาประกอบ

ดังนั้นการกำหนดโครงสร้างข้อมูลของภาพหลัก จะพิจารณาแบ่งแยกโครงสร้าง  
ข้อมูลของภาพหลักออกเป็น ข้อมูลส่วนของภาพ ข้อมูลส่วนของคำสั่งพื้นฐาน ข้อมูลพิกัดจุดของ  
คำสั่งพื้นฐาน นอกจากนี้ได้นำหลักการโครงสร้างข้อมูลแบบรายการโยง (Linked list) มา  
ใช้เป็นแนวทางสำหรับการกำหนดโครงสร้างข้อมูลของภาพด้วย

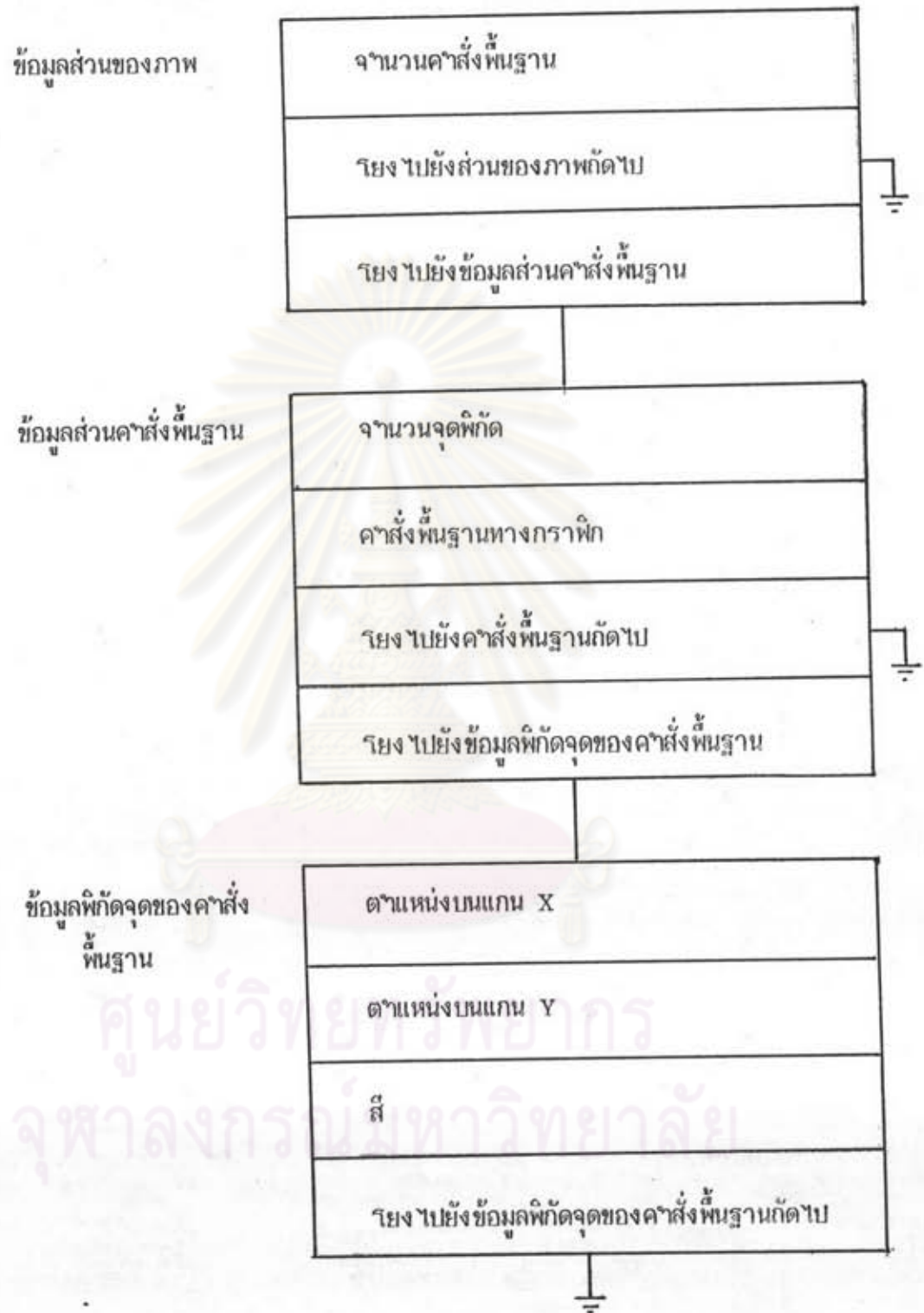
โครงสร้างข้อมูลของภาพหลัก ประกอบด้วย

3.1.3.1 ข้อมูลส่วนของภาพ เป็นข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการมองภาพทั้งภาพ  
เป็นส่วนหนึ่งของภาพ หรือ หลายส่วน ถ้ามีหลายส่วนจะเชื่อมโยงกับส่วนของภาพถัดไปตามคุณ  
สมบัติของโครงสร้างข้อมูลแบบรายการโยง ภายใต้อข้อมูลส่วนของภาพจะประกอบด้วยข้อมูล  
เกี่ยวกับรูปพื้นฐานทางด้านกราฟิกที่มาประกอบเป็นส่วนหนึ่งของภาพ

3.1.3.2 ข้อมูลส่วนคำสั่งพื้นฐาน ข้อมูลในส่วนนี้มีความสำคัญที่สุดของภาพหลัก  
เนื่องจากเป็นข้อมูลของรูปพื้นฐานทางกราฟิกที่มาประกอบเป็นภาพ ภายใต้อข้อมูลส่วนคำสั่งพื้นฐาน  
จะประกอบด้วยตำแหน่งของจุดที่ประกอบเป็นโครงร่างจุดของภาพ ถ้ามีรูปหลายรูปที่ประกอบกัน  
ภายใต้อส่วนของภาพจะเชื่อมโยงกับคำสั่งพื้นฐานถัดไปตามคุณสมบัติของโครงสร้างข้อมูลแบบรายการ  
โยง

3.1.3.3 ข้อมูลพิกัดจุดของคำสั่งพื้นฐาน เป็นข้อมูลเกี่ยวกับตำแหน่งของ  
โครงร่างจุดของภาพ ข้อมูลตำแหน่งจุดแต่ละจุด เชื่อมโยงกันตามคุณสมบัติของโครงสร้างข้อมูล  
แบบรายการโยง

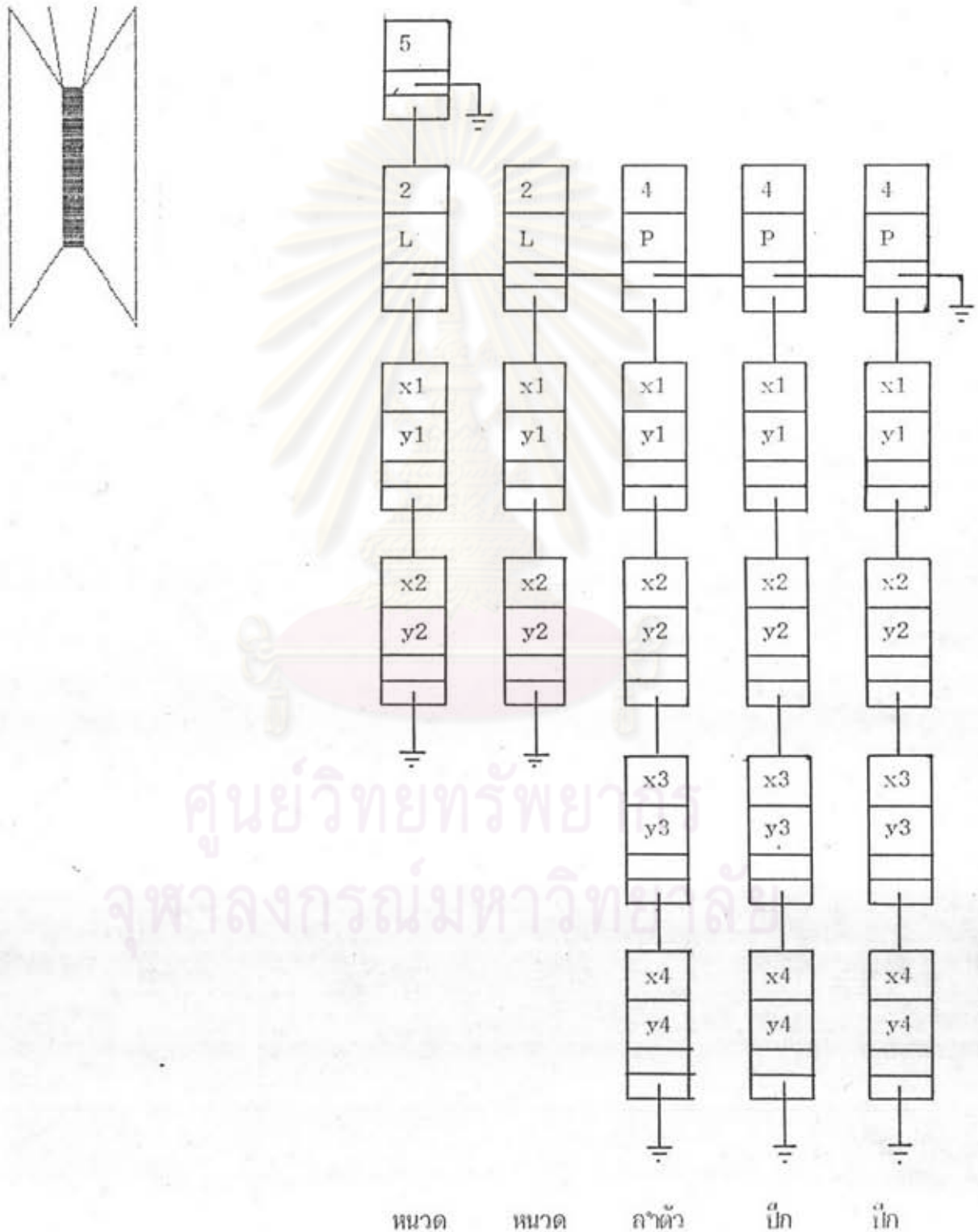
โครงสร้างข้อมูลภาพหลัก แสดงดังรูปที่ 3.10



รูปที่ 3.10 โครงสร้างของข้อมูลภาพหลัก

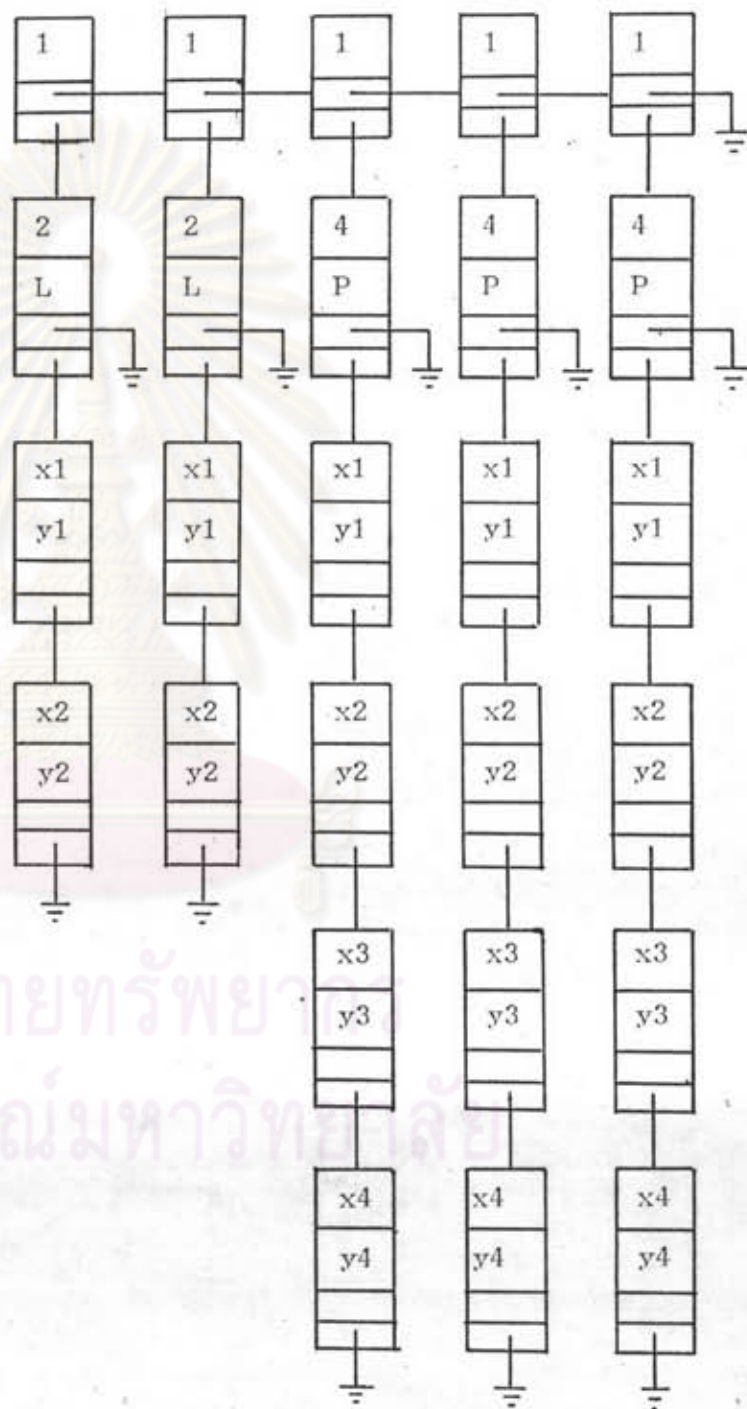
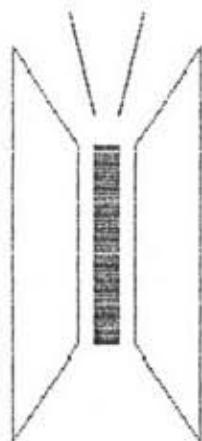


จากโครงสร้างข้อมูลของภาพหลัก สามารถแสดงภาพที่เสื่อที่มองภาพเป็นส่วน  
หนึ่งของภาพที่ประกอบ ด้วยคำสั่งพื้นฐานต่าง ๆ ดังรูปที่ 3.11



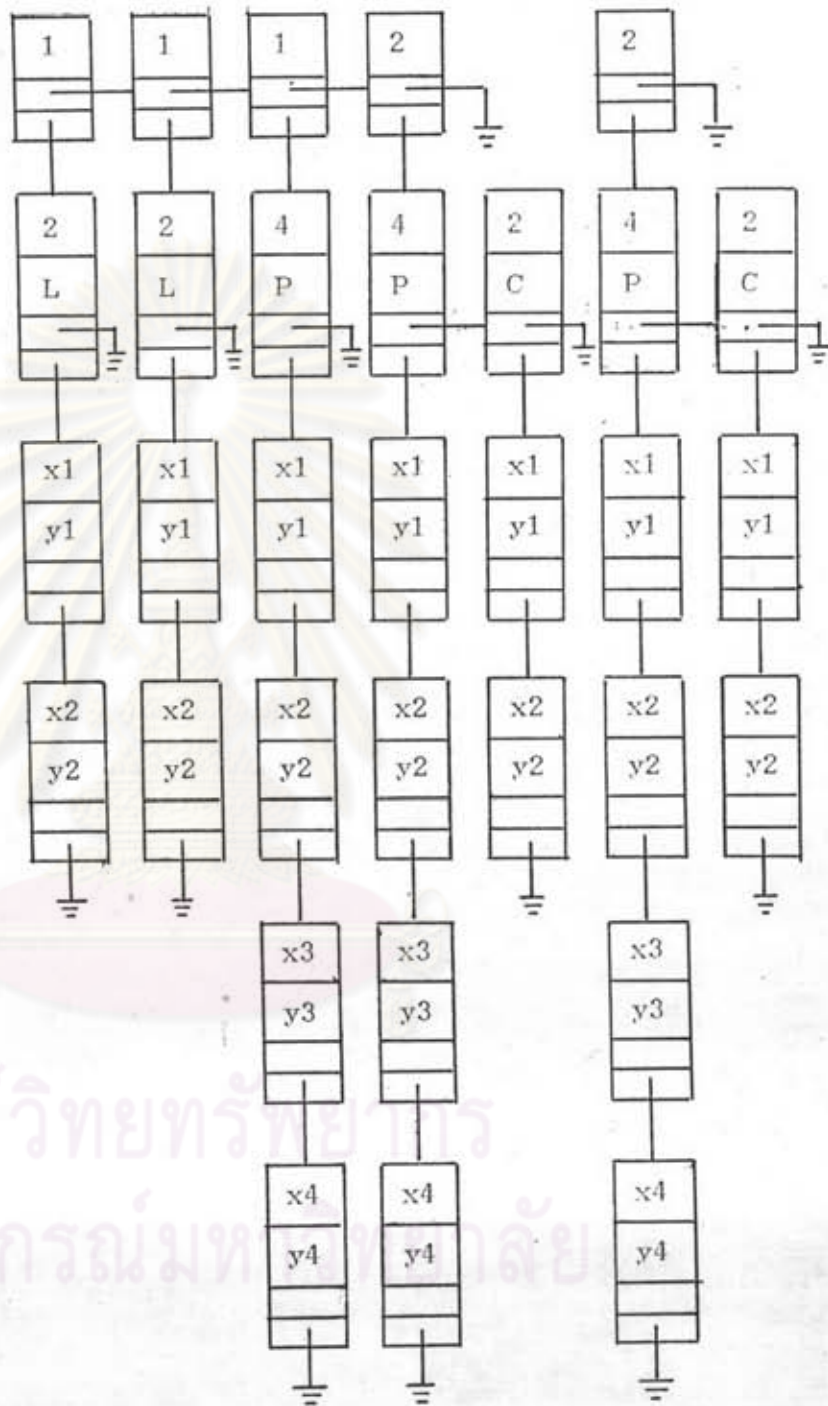
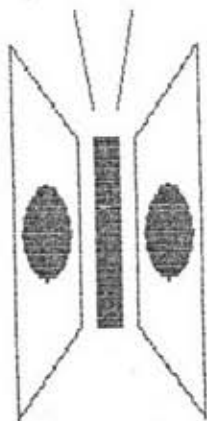
รูปที่ 3.11 แสดงโครงสร้างข้อมูลภาพของเสื่อที่มองภาพเป็นส่วนเดียว

แสดงโครงสร้างข้อมูลของภาพหลัก ของภาพพีเสื่อที่มองภาพออกเป็นส่วนของ ภาพหลาย ๆ ส่วน ดังรูปที่ 3.12



หน่วย หน่วย ลำตัว ปีก ปีก

รูปที่ 3.12 แสดงโครงสร้างข้อมูลภาพของพีเสื่อที่แบ่งภาพออกเป็นหลาย ๆ ส่วน



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

หน่วย หน่วย ลำตัว ปีก จุด ปีก จุด

รูปที่ 3.13 แสดงโครงสร้างข้อมูลภาพของพีเอ็ดดี้แบ่งภาพออกเป็นหลายส่วนและ  
ภายใต้ส่วนหนึ่งประกอบด้วยหลายคำสั่ง

โครงสร้างข้อมูลของภาพหลักสามารถสลับตำแหน่งของจุดภายใต้ข้อมูลคำสั่งพื้นฐานใหม่การจัดเรียงลำดับตำแหน่งของจุดของรูปที่ต้องการได้ การสลับตำแหน่งของจุดสามารถทำได้โดยการสร้างโครงสร้างข้อมูลของภาพหลักชุดใหม่ขึ้นแทนข้อมูลชุดเดิม เช่น รูปสามเหลี่ยมประกอบด้วยจุด 3 จุด ดังรูปที่ 3.14 ถ้าต้องการให้จุดที่ 3 เป็นจุดแรกและตามด้วยจุด 1 และจุด 2 จะมีขั้นตอนการปรับดังรูปที่ 3.15



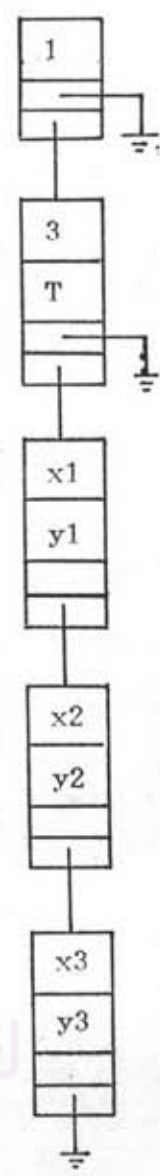
ข้อมูลส่วนของภาพ

ข้อมูลส่วนคำสั่งพื้นฐาน

จุด 1

จุด 2

จุด 3

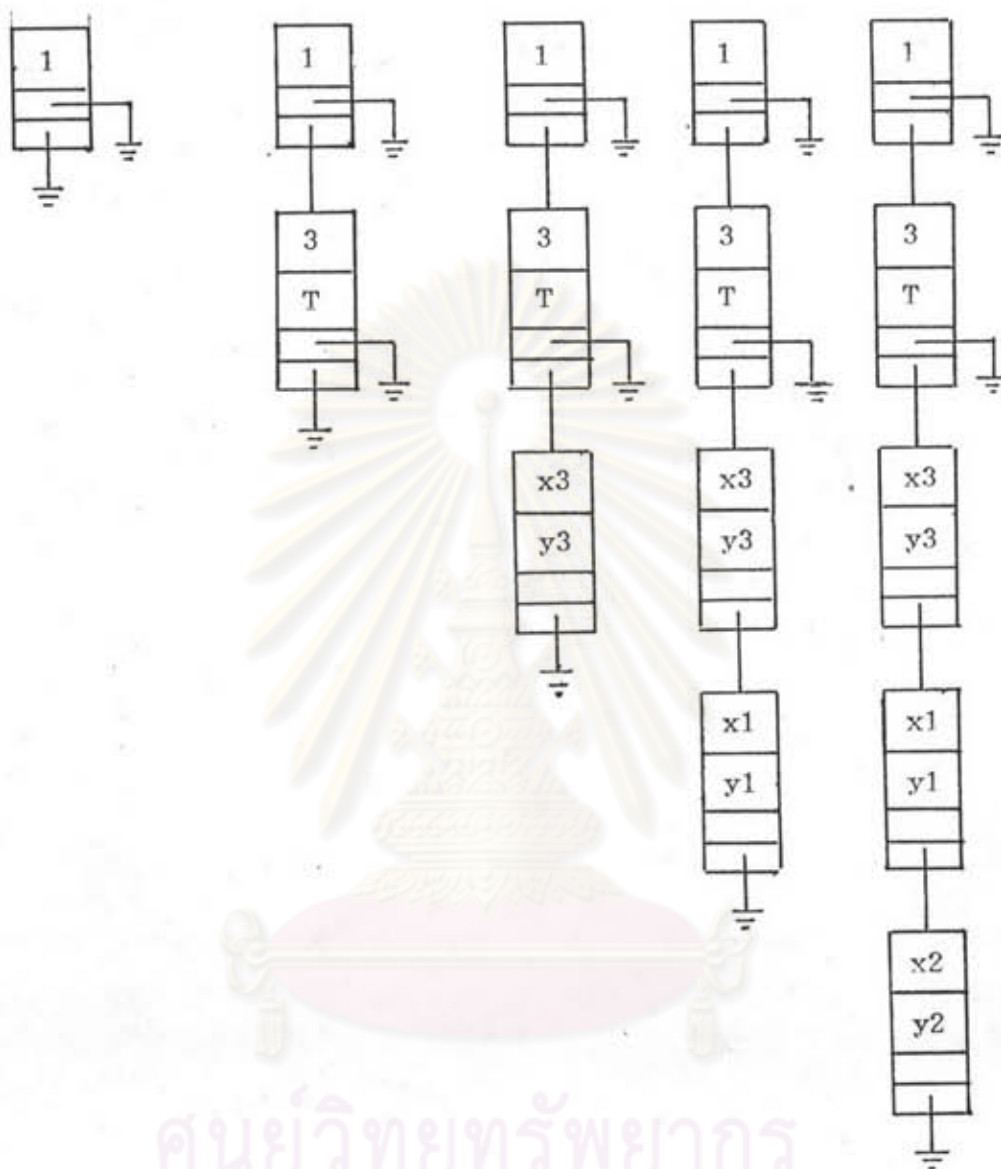


รูปสามเหลี่ยม

โครงสร้างข้อมูลของรูปสามเหลี่ยม

รูปที่ 3.14 แสดงรูปสามเหลี่ยมและโครงสร้างข้อมูลของรูปสามเหลี่ยม





ศูนย์วิทยทรัพยากร

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

สร้างข้อมูลส่วน  
ของภาพ

สร้างข้อมูลคำสั่งพื้นฐาน  
มาประกอบ

เพิ่มจุด 3

เพิ่มจุด 1

เพิ่มจุด 2

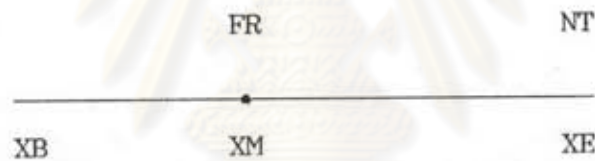
รูปที่ 3.15 แสดงการปรับตำแหน่งของจุดของโครงสร้างข้อมูลภาพหลัก

### 3.2 หลักการการสร้างภาพอินเวอร์เฟรม

ภาพอินเวอร์เฟรมเกิดขึ้นจากภาพหลักสองภาพ โดยกำหนดภาพหลักภาพหนึ่ง เป็นภาพแรก อีกภาพหนึ่งเป็นภาพสุดท้าย และกำหนดจำนวนภาพตามต้องการ การสร้างภาพอินเวอร์เฟรมจะต้องกำหนดลำดับความสัมพันธ์ของจุดภายใต้คำสั่งพื้นฐานของภาพหลักทั้งสอง เมื่อคีย์แอนิเมเตอร์กำหนดลำดับความสัมพันธ์ของจุดขึ้นใหม่ จะมีการจัดโครงร่างจุดของภาพหลักทั้งสองใหม่ตามหัวข้อ 3.1.3

การสร้างภาพอินเวอร์เฟรมเกิดจากการเปลี่ยนของภาพหลัก แบ่งออกเป็น

3.2.1 การเปลี่ยนแปลงเชิงเส้นตรง ภาพอินเวอร์เฟรมจะเกิดขึ้นจากสัดส่วนการเปลี่ยนแปลงของความสัมพันธ์ของจุดของภาพหลักภาพแรกกับภาพสุดท้าย ตามจำนวนภาพอินเวอร์เฟรมที่กำหนดไว้ระหว่างจุดทั้งสองตำแหน่งของจุดของภาพอินเวอร์เฟรมแสดงไว้ดังรูปที่ 3.16 และคำนวณตำแหน่งได้ตามสมการ 3-1



รูปที่ 3.16 แสดงตำแหน่งของจุดของภาพอินเวอร์เฟรม

$$XM = XB + (XE - XB) \frac{FR}{NT}$$

$XB$  = จุดของภาพหลักภาพแรก

$XE$  = จุดของภาพหลักภาพสุดท้าย

$XM$  = จุดของภาพอินเวอร์เฟรม

$FR$  = ลำดับที่ของภาพอินเวอร์เฟรม

$NT$  = จำนวนภาพอินเวอร์เฟรมทั้งหมด

3-1

ลำดับของความสัมพันธ์ของจุดภายใต้คำสั่งพื้นฐาน ระหว่างภาพทั้งสองมีความสำคัญต่อภาพอินเวอร์เฟรมที่ได้เป็นอย่างมาก เพราะลำดับของความสัมพันธ์ที่แตกต่างกันไปจะทำให้ภาพอินเวอร์เฟรมที่ได้แตกต่างกัน ดังรูปที่ 3.17



รูปที่ 3.17 แสดงภาพอินเตอร์เฟรมกรณีจัดลำดับความสัมพันธ์แตกต่างกัน

เนื่องจากจุดของภาพอินเตอร์เฟรมเกิดขึ้นจากสัดส่วนการเปลี่ยนแปลงของความสัมพันธ์ของจุดระหว่างภาพหลักทั้งสอง ในบางกรณีคำสั่งพื้นฐานภายใต้ข้อมูลส่วนของภาพไม่เท่ากัน และ/หรือ จำนวนจุดภายใต้ข้อมูลส่วนของคำสั่งพื้นฐานมีจำนวนจุดไม่เท่ากัน ซึ่งการกำหนดความสัมพันธ์ของจุดระหว่างภาพหลักทั้งสองจะไม่เท่ากัน ทำให้ไม่สามารถหาจุดของภาพอินเตอร์เฟรมได้ ดังนั้นจะต้องกำหนดจำนวนจุดของภาพทั้งสองให้เท่ากัน โดยการกำหนดซ้ำจุดใดก็ได้ของภาพหลักที่มีจำนวนโครงร่างจุดของภาพน้อยกว่าโดยไม่จำเป็นต้องคำนึงว่าคำสั่งพื้นฐานทางด้านกราฟิกระหว่างภาพหลักทั้งสอง ดังรูปที่ 3.18



รูปที่ 3.18 แสดงความสัมพันธ์ของจุดระหว่างภาพหลัก 2 ภาพที่มีจำนวนจุดไม่เท่ากัน

การกำหนดลำดับความสัมพันธ์ที่แตกต่างกันของจุดระหว่างภาพหลักทั้ง 2 จะทำให้ได้ภาพอินเตอร์เฟรมที่แตกต่างกัน เช่น ลำดับความสัมพันธ์ จากรูป 3.18

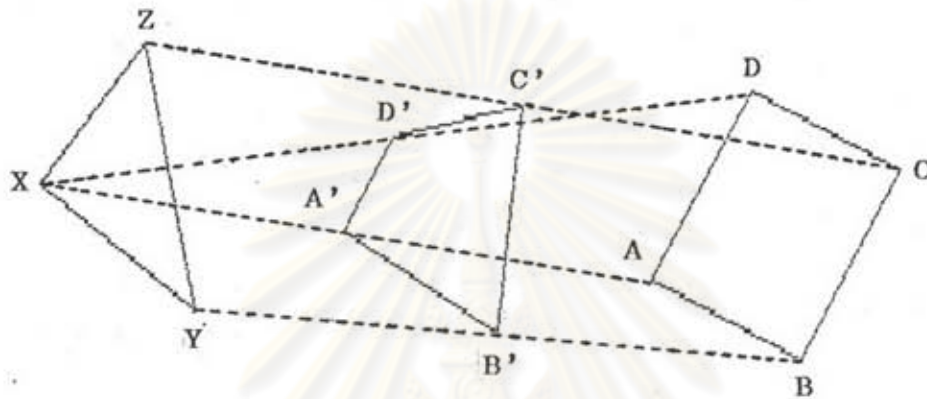
$$X \longrightarrow A, Y \longrightarrow B, Z \longrightarrow C, X \longrightarrow D$$

กับ

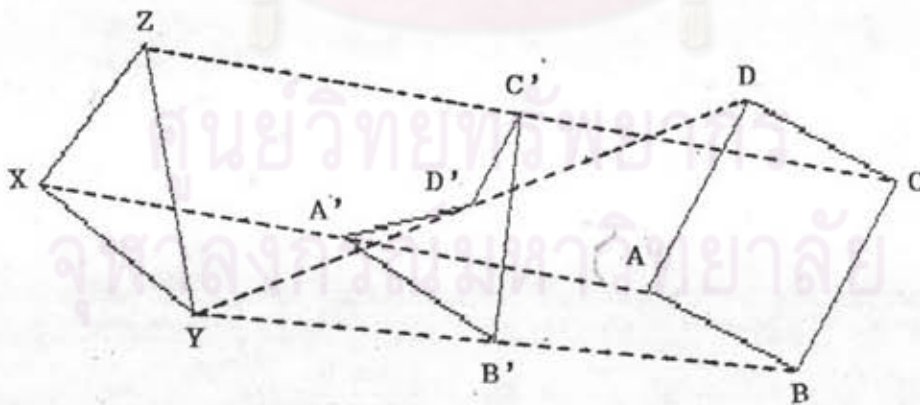
$$X \longrightarrow A, Y \longrightarrow B, Z \longrightarrow C, Y \longrightarrow D$$

จะได้ภาพดังรูป 3.19 ก และ ข ตามลำดับ

กรณีภาพเป็นเส้นโค้ง จุดของภาพอินเดอร์ต์เฟรมของเส้นโค้ง เกิดขึ้นจากการคำนวณตามหลักการการเปลี่ยนแปลงเชิงเส้นตรงของจุดทุกจุดที่ประกอบเป็นเส้นโค้งนั้น เมื่อได้โครงร่างจุดของภาพอินเดอร์ต์เฟรมของเส้นโค้งครบทุกจุดจะเชื่อมร้อยจุดโดยใช้การสร้างเส้นโค้งโดยอาศัยฟังก์ชันกระดุกู ดังรูปที่ 3.20



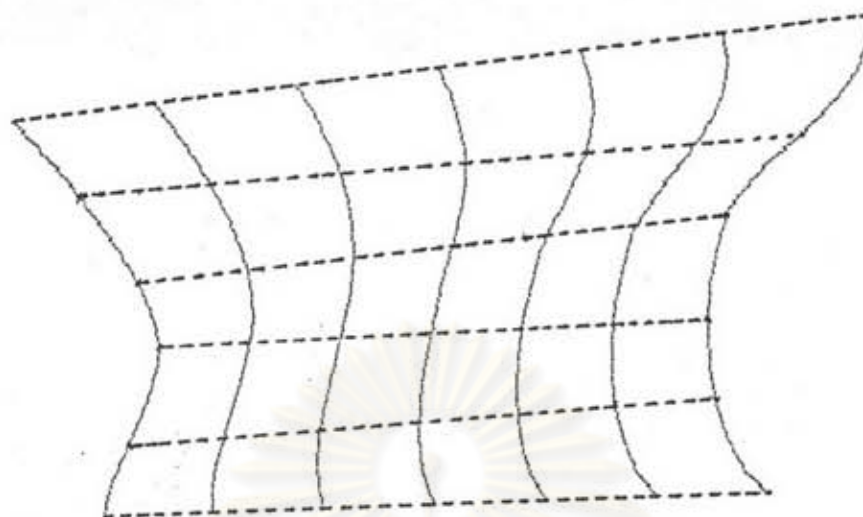
ก



ข

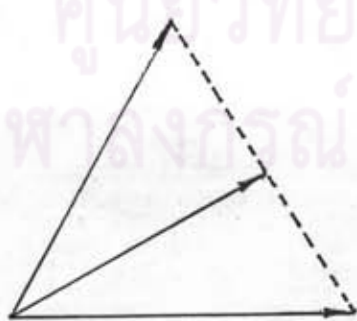
รูปที่ 3.19 แสดงภาพอินเดอร์ต์เฟรมที่กำหนดความสัมพันธ์แตกต่างกัน



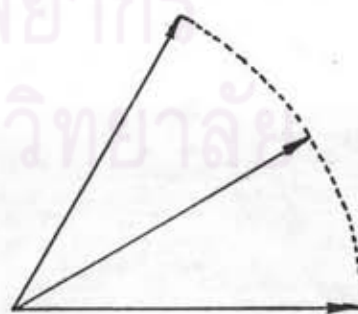


รูปที่ 3.20 แสดงภาพอินเตอร์เฟรมที่เกิดจากเส้นโค้ง

3.2.2 การเปลี่ยนแปลงแบบหมุน ภาพหลักบางภาพมีส่วนของภาพบางส่วนที่มีการเคลื่อนที่แบบหมุน เช่น ภาพคน มีส่วนแขน หรือ ขา ที่มีการเคลื่อนที่ของส่วนนี้ที่อยู่ในลักษณะของการหมุน ในกรณีของแขนจะมีหัวไหล่ และ ข้อศอก เป็นจุดหมุน ในกรณีของขาจะมีส่วนขาที่ติดลำตัว และ หัวเข่า เป็นจุดหมุน แต่ถ้ากำหนดให้ภาพอินเตอร์เฟรมเปลี่ยนแปลงเชิงเส้นตรงจะทำให้ได้ภาพอินเตอร์เฟรมที่มีลักษณะที่ผิดปกติ ดังรูปที่ 3.21

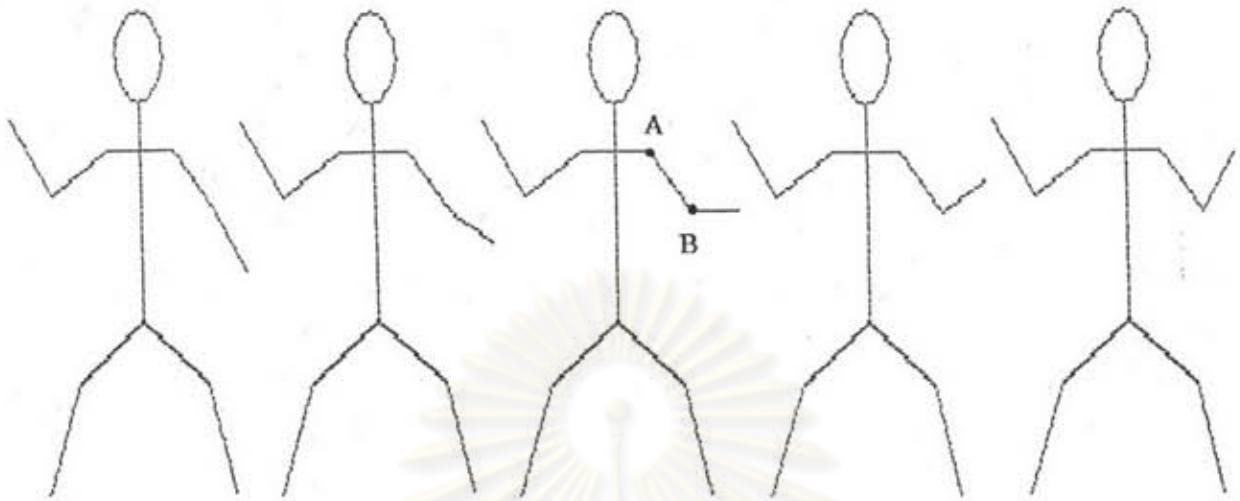


การเปลี่ยนแปลงเชิงเส้นตรง



การเปลี่ยนแปลงแบบหมุน

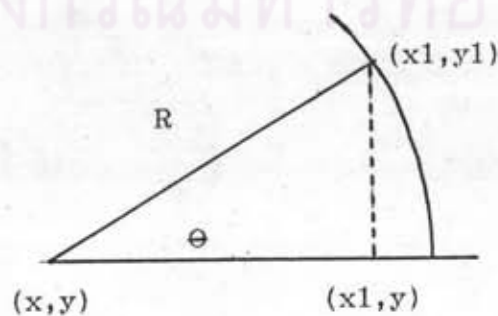
รูปที่ 3.21 แสดงภาพอินเตอร์เฟรมที่มีลักษณะผิดปกติ



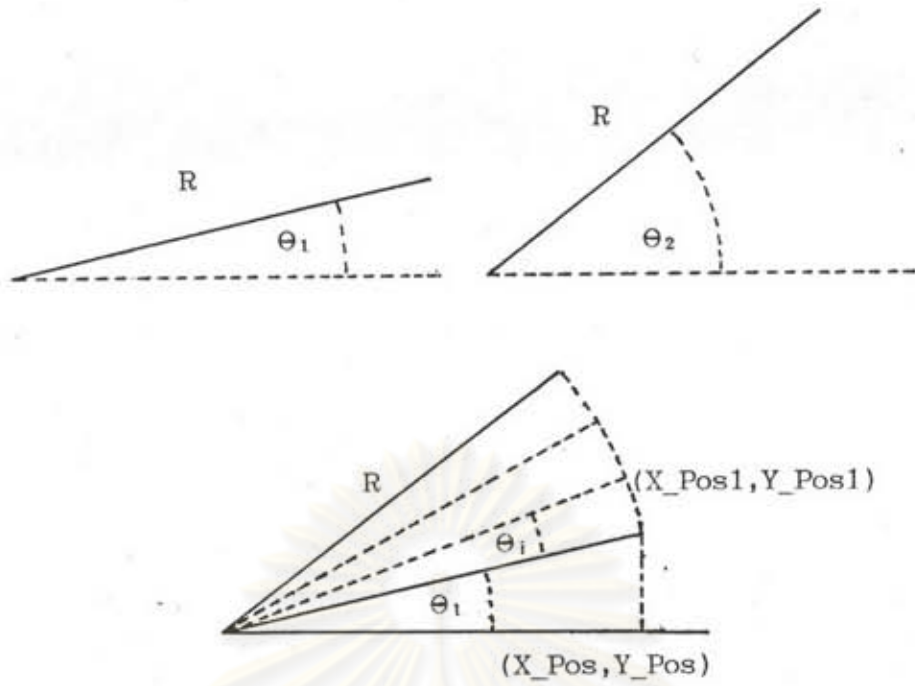
จุด A แสดงจุดหมุน ณ ตำแหน่งของไหล่  
จุด B แสดงจุดหมุน ณ ตำแหน่งของศอก

รูปที่ 3.22 การประยุกต์การเปลี่ยนแปลงแบบหมุนกับโครงร่างของคน

การสร้างภาพอินเตอร์เฟรมที่มีการเปลี่ยนแปลงแบบหมุน จะพิจารณาเฉพาะการเปลี่ยนแปลงของภาพที่ประกอบด้วยคำสั่งพื้นฐานของเส้นตรงเท่านั้น เนื่องจากการเปลี่ยนแปลงแบบหมุนนั้นจะต้องมีการกำหนดจุดหมุนขึ้น ในกรณีของภาพหลักจะต้องกำหนดจุดปลายของเส้นตรงที่อยู่ก่อนหน้า เส้นตรงที่กำลังพิจารณาให้หมุนให้เป็นจุดหมุน โดยทำการคำนวณหาองศาที่เปลี่ยนแปลงไปของเส้นตรงของภาพหลักภาพแรกกับภาพหลักภาพสุดท้าย การคำนวณหาองศาของเส้นตรงทำได้โดยการหามุมที่เส้นตรงนั้นทำกับแนวระนาบ ดังรูป 3.23

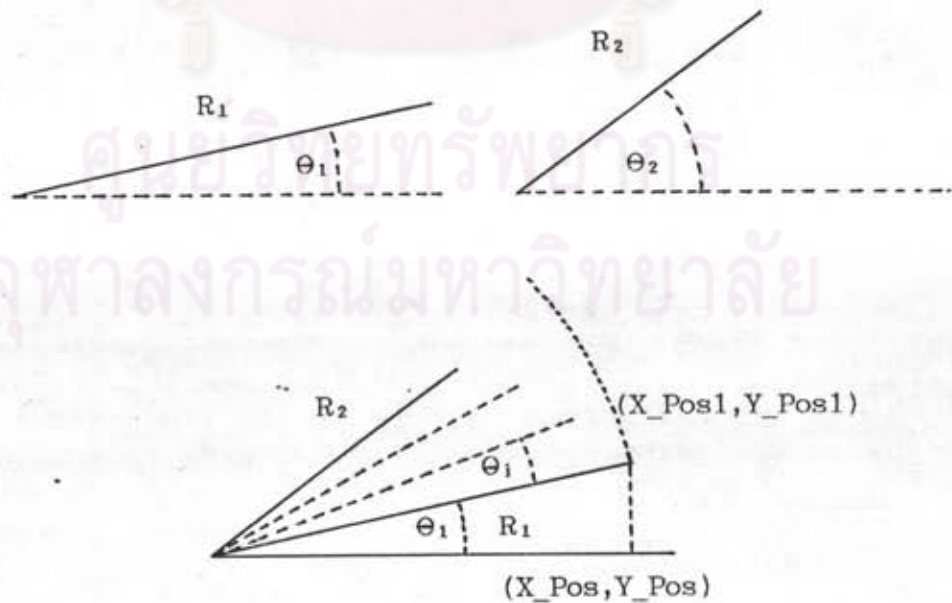


รูปที่ 3.23 แสดงการคำนวณหามุมของเส้นตรงกับแนวราบ



รูปที่ 3.24 แสดงภาพอินเตอร์เฟรมที่มีการเปลี่ยนแปลงแบบหมุน

บางกรณีการเปลี่ยนแปลงแบบหมุนจะมีเรื่องของความยาวของเส้นตรงระหว่างภาพหลักทั้งสองเข้ามาเกี่ยวข้องด้วย ทำให้เกิดภาพอินเตอร์เฟรมที่มีการเปลี่ยนแปลงแบบหมุนและสัดส่วนขึ้น การสร้างภาพอินเตอร์เฟรมนั้นจะต้องคำนวณหาผลต่างของความยาวระหว่างเส้นตรงทั้งสองด้วย



รูปที่ 3.25 แสดงภาพอินเตอร์เฟรมที่มีการเปลี่ยนแปลงแบบหมุนและสัดส่วน

จุด  $(x,y)$  จะเป็นจุดหมุนและเป็นจุดแรกของเส้นตรง จุด  $(x_1,y_1)$  คือจุดปลายของเส้นตรง จุด  $(x_1,y)$  คือจุดที่ตั้งฉากกับแนวนอน ณ จุด  $X$  R คือรัศมี

$$\theta = \text{ArcSin}(\frac{\text{Abs}(Y_1 - Y)}{R}) \quad 3-2$$

เมื่อคำนวณหาองศาของเส้นตรงของทั้งภาพหลักทั้งสองแล้ว จะคำนวณผลต่างขององศาที่เปลี่ยนแปลงไป และคำนวณหาสัดส่วนขององศาที่เปลี่ยนแปลงตามจำนวนเฟรมที่ต้องการ

$$\theta_c = \text{Abs}(\theta_1 - \theta_2) \quad 3-3$$

$$\theta_i = \frac{\theta_c}{\text{NoFrame}}$$

$$\text{NoFrame} \quad 3-4$$

$\theta_c$  = องศาที่เปลี่ยนแปลงไป

$\theta_1$  = องศาของภาพหลักภาพแรก

$\theta_2$  = องศาของภาพหลักสุดท้าย

$\theta_i$  = สัดส่วนขององศาที่เปลี่ยนแปลงไปของภาพอินเตอร์เฟรม

NoFrame = จำนวนของภาพอินเตอร์เฟรม

การคำนวณหาตำแหน่งใหม่ของเส้นตรงของภาพอินเตอร์เฟรม ได้จาก

$$X\_Pos = x_1$$

$$Y\_Pos = y$$

$$X\_Pos1 = X\_Pos + (\text{Radius}(\text{Cos}(\frac{(\theta_1 + (\theta_i \cdot n))}{180})))$$

180

$$Y\_Pos1 = Y\_Pos + (\text{Radius}(\text{Sin}(\frac{(\theta_1 + (\theta_i \cdot n))}{180})))$$

180

3-5

$X\_Pos$  = ตำแหน่งของจุด X ของจุดแรกของเส้นตรง

$Y\_Pos$  = ตำแหน่งของจุด Y ของจุดแรกของเส้นตรง

$X\_Pos1$  = ตำแหน่งของจุด X ของจุดปลายของเส้นตรง

$Y\_Pos1$  = ตำแหน่งของจุด Y ของจุดปลายของเส้นตรง

$x,y$  = ตำแหน่งของจุด  $x$  และ  $y$  ที่เป็นจุดหมุน

Radius = ความยาวของเส้นตรงของภาพหลักทั้งสอง

$\theta_1$  = องศาของภาพหลักภาพแรก

$\theta_i$  = สัดส่วนขององศาที่เปลี่ยนแปลงไปของภาพอินเตอร์เฟรม

$n$  = ลำดับภาพของภาพอินเตอร์เฟรม



$$R_c = R_2 - R_1 \quad 3-6$$

$$R_1 = \frac{R_c}{\text{NoFrame}} \quad 3-7$$

$R_c$  = ความยาวเส้นตรงส่วนที่เปลี่ยนแปลง

$R_1$  = สัดส่วนความยาวที่เปลี่ยนแปลงไปของ  
ภาพอินเตอร์เฟรม

$R_1$  = ความยาวเส้นตรงของภาพหลักภาพแรก

$R_2$  = ความยาวเส้นตรงของภาพหลักภาพสุดท้าย

NoFrame = จำนวนภาพอินเตอร์เฟรม

การคำนวณหาตำแหน่งใหม่ของ เส้นตรงของภาพอินเตอร์เฟรม จากสมการ

3-5 จะได้ว่า

$$X\_Pos = x_1$$

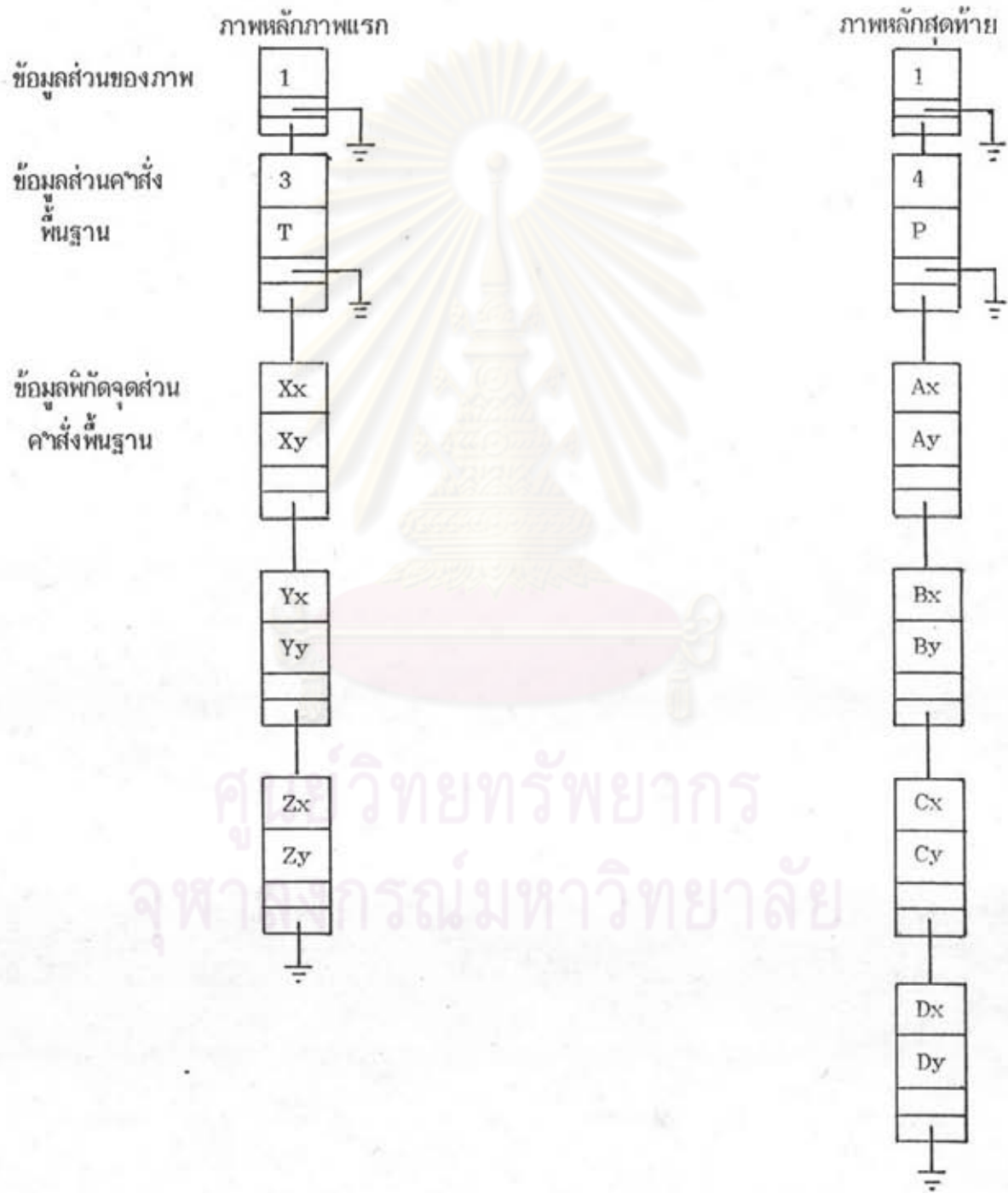
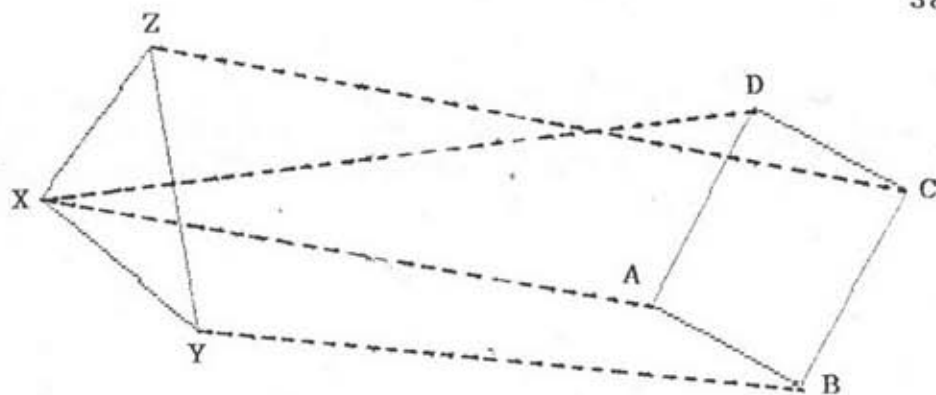
$$Y\_Pos = y$$

$$X\_Pos1 = X\_Pos + \frac{((R_1 + (R_1 \cdot n)) (\cos((\theta_1 + (\theta_1 \cdot n)) \frac{\pi}{180})))}{180}$$

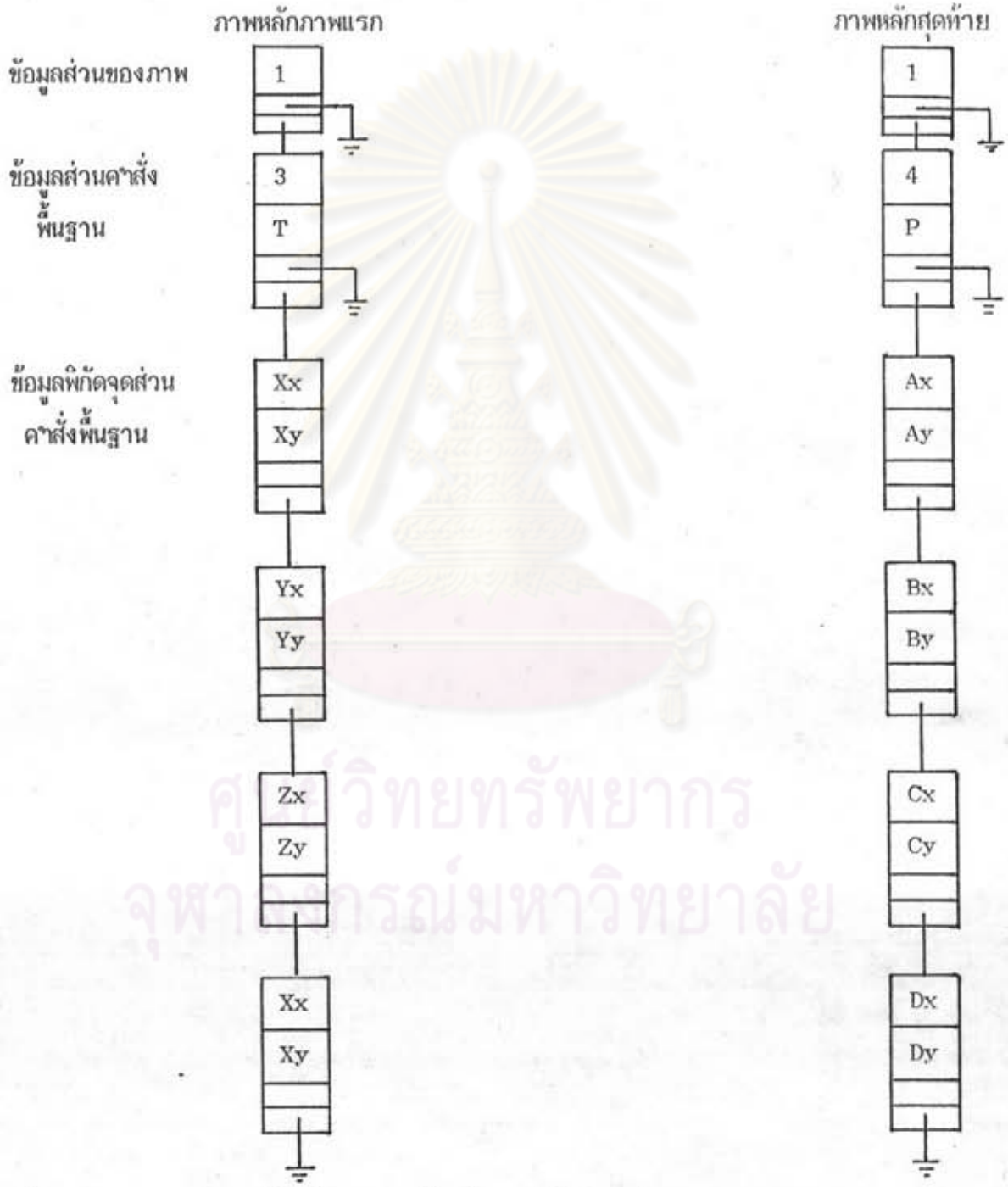
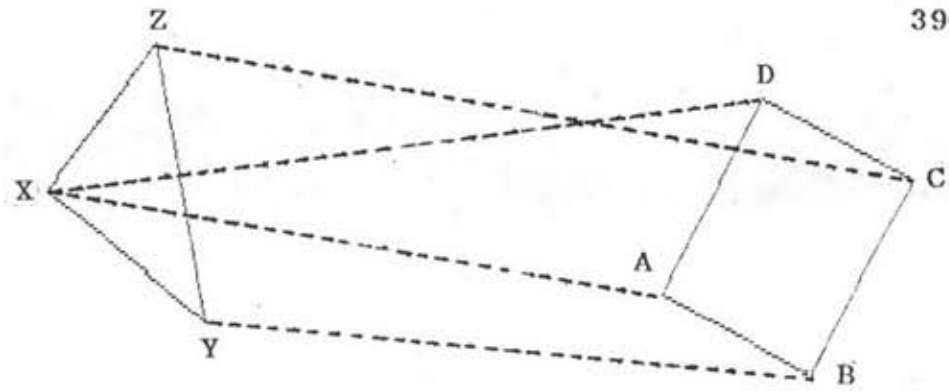
$$Y\_Pos1 = Y\_Pos + \frac{((R_1 + (R_1 \cdot n)) (\sin((\theta_1 + (\theta_1 \cdot n)) \frac{\pi}{180})))}{180} \quad 3-8$$

### 3.3 โครงสร้างข้อมูลภาพอินเตอร์เฟรม

การสร้างภาพอินเตอร์เฟรมเกิดจากสัดส่วนการเปลี่ยนแปลงของความสัมพันธ์ของจุดระหว่างภาพหลักทั้งสอง และเนื่องจากภาพหลักถูกกำหนดเป็นโครงสร้างจุดของภาพ ดังนั้นภาพอินเตอร์เฟรมที่ได้จะอยู่ในลักษณะของโครงสร้างจุดของภาพเช่นกัน และโครงสร้างข้อมูลของภาพอินเตอร์เฟรมจะมีโครงสร้าง ซึ่งประกอบด้วย ข้อมูลส่วนของภาพ ข้อมูลส่วนคำสั่งพื้นฐาน และข้อมูลพิกัดจุดของคำสั่งพื้นฐาน รูปที่ 3.26 จะเป็นการแสดงการปรับโครงสร้างข้อมูลของภาพหลักให้เท่ากันก่อนที่จะทำการสร้างภาพอินเตอร์เฟรม จากหลักการสร้างภาพอินเตอร์เฟรมตามหัวข้อ 3.2 จะทำให้เกิดเป็นโครงสร้างข้อมูลของภาพอินเตอร์เฟรม ดังรูปที่ 3.27

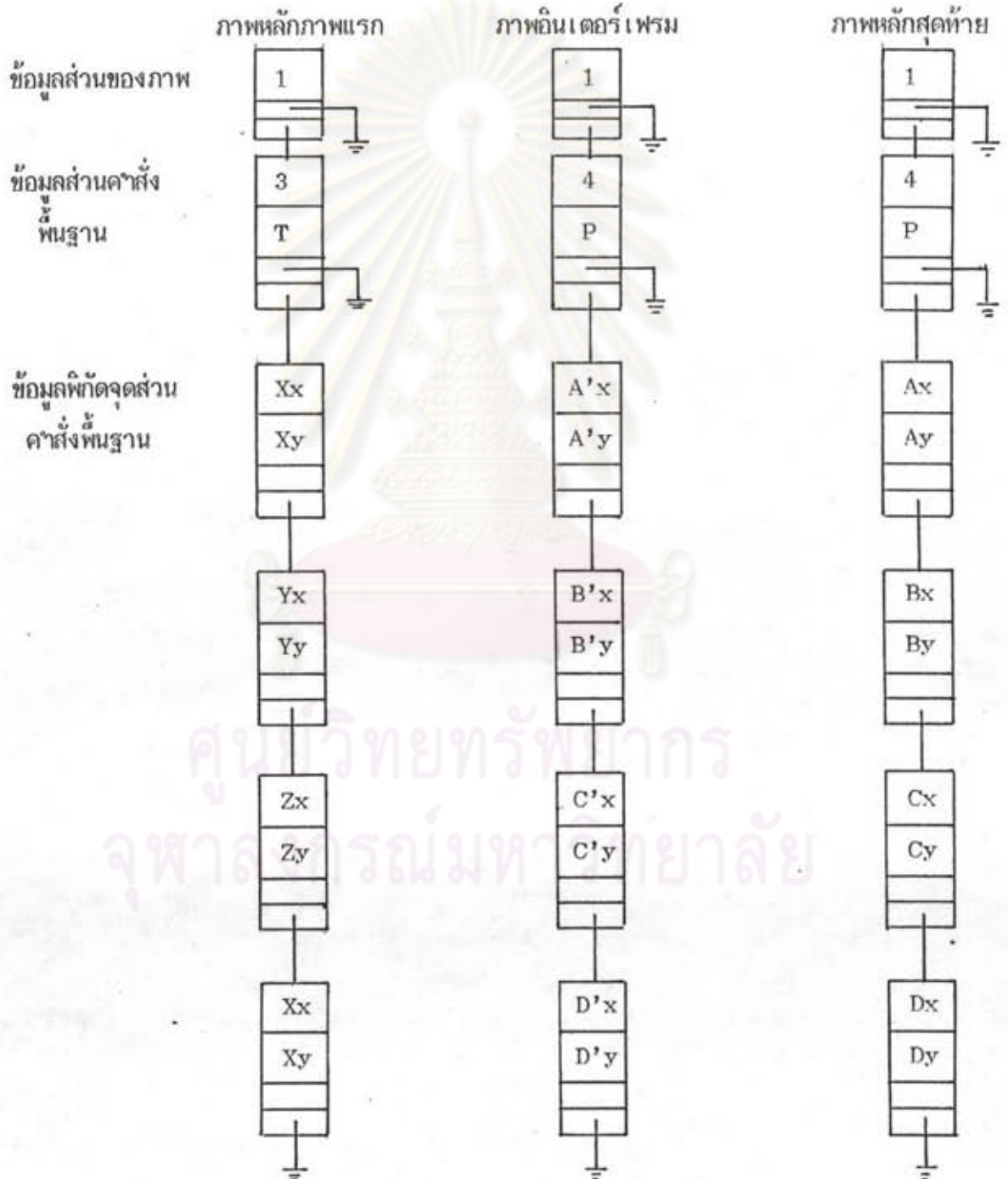
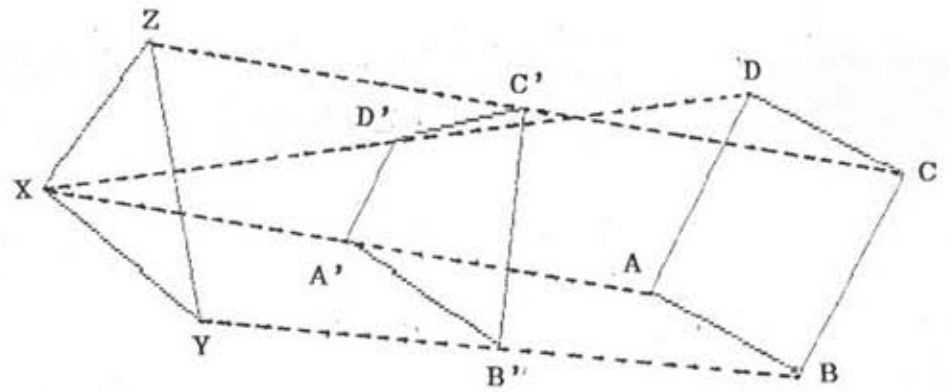


โครงสร้างข้อมูลภาพหลักก่อนการปรับโครงสร้างจุดของภาพ  
 รูปที่ 3.26 แสดงโครงสร้างข้อมูลภาพหลักที่กำหนดความสัมพันธ์ระหว่างจุดแล้ว



โครงสร้างข้อมูลภาพหลักหลังการปรับโครงสร้างจุดของภาพ

รูปที่ 3.26 ต่อ แสดงโครงสร้างข้อมูลภาพหลักที่กำหนดความสัมพันธ์ระหว่างจุดแล้ว



รูปที่ 3.27 แสดงโครงสร้างข้อมูลของภาพอินเตอร์เฟรมที่เกิดจากภาพหลัก



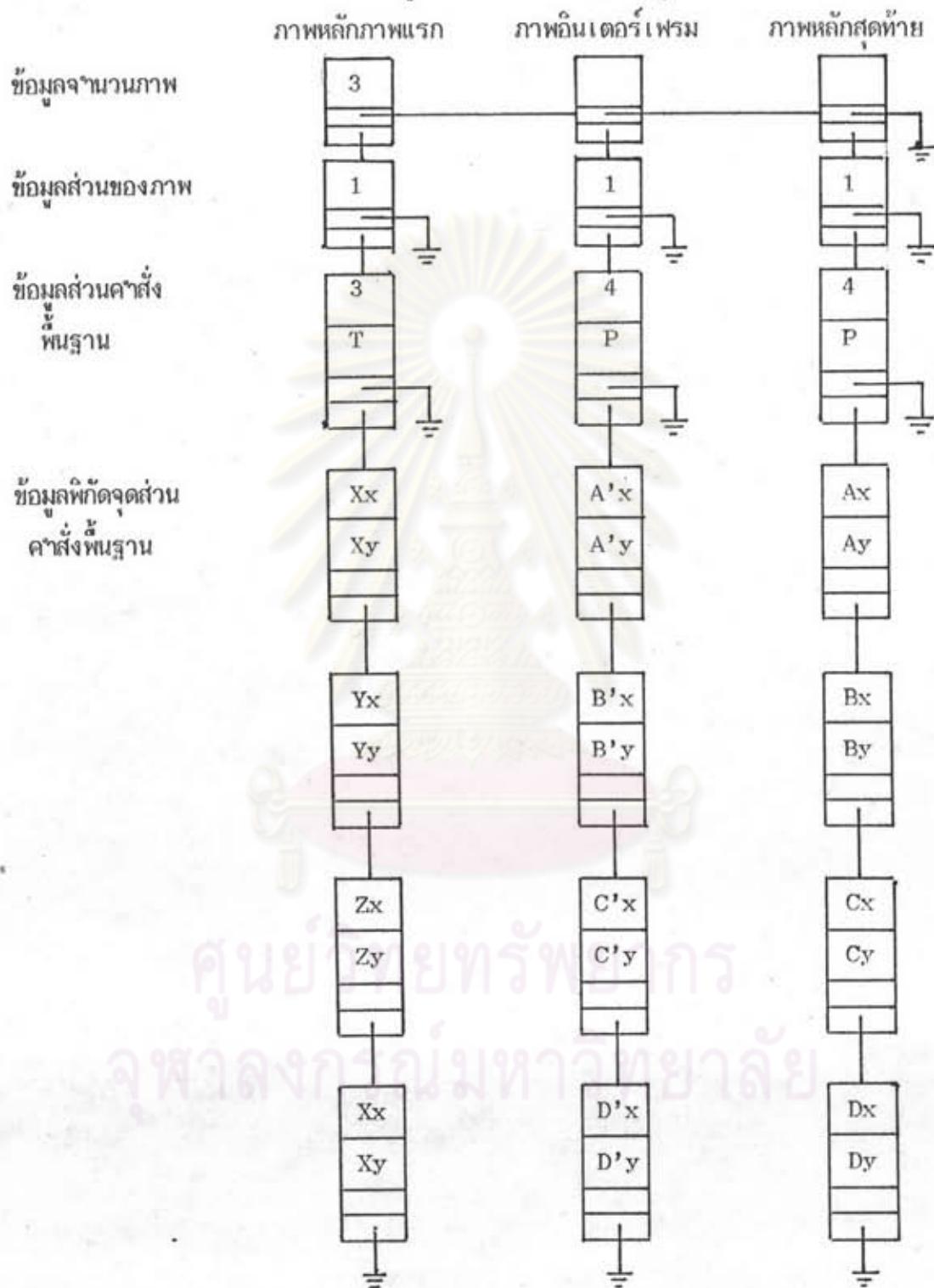
### 3.4 โครงสร้างข้อมูลของคาร์แรกเตอร์

เนื่องจากภาพหลักและภาพอินเตอร์เฟรมที่เกิดขึ้นเรียกว่า คาร์แรกเตอร์ และภาพทั้งสองมีโครงสร้างข้อมูลอยู่ในลักษณะเดียวกัน ทำให้สามารถนำโครงสร้างข้อมูลของภาพหลักและภาพอินเตอร์เฟรมทั้งหมดมาเชื่อมโยงปรับแก้ให้อยู่ภายใต้โครงสร้างข้อมูลเดียวกันได้ โดยการเพิ่มเติมส่วนของโครงสร้างข้อมูลจำนวนภาพ จากโครงสร้างข้อมูลของภาพหลัก ตามหัวข้อ 3.1.3 ดังนั้นโครงสร้างข้อมูลที่ได้จะเป็นการรวบรวมภาพหลักและภาพอินเตอร์เฟรมไว้ด้วยกัน จะเรียกโครงสร้างข้อมูลใหม่นี้ว่า โครงสร้างข้อมูลของคาร์แรกเตอร์ ดังรูปที่ 3.28



รูปที่ 3.28 แสดงโครงสร้างข้อมูลของคาร์แรกเตอร์

จากรูปที่ 3.27 โครงสร้างข้อมูลของภาพหลักทั้งสองและโครงสร้างข้อมูลของภาพอินเตอร์เฟรมจะปรับเป็นโครงสร้างข้อมูลของคาร์แรกเตอร์ ดังรูปที่ 3.29



รูปที่ 3.29 แสดงการปรับโครงสร้างข้อมูลให้เป็นโครงสร้างข้อมูลของคาร์แรกเตอร์

### 3.5 การสร้างภาพซับซ้อน

ภาพซับซ้อน หมายถึง ภาพหลักที่มีส่วนของภาพหลายส่วนต่อเนื่องกันไปในแต่ละส่วนจะมีการเปลี่ยนแปลงทั้งเชิงเส้นตรง และแบบหมุน พร้อมกันในขณะที่สร้างภาพอินเตอร์เฟรม ในการวิจัยครั้งนี้พิจารณาภาพคนเป็นภาพซับซ้อนภาพหนึ่งในการสร้างภาพหลักและการสร้างภาพอินเตอร์เฟรม เพื่อความสะดวกในการวิเคราะห์การเปลี่ยนแปลงของภาพคน จะทำการกำหนดแยกการสร้างภาพคนออกเป็น 2 ส่วน ส่วนแรกจะเป็นส่วนที่กำหนดโครงร่างของร่างกาย ส่วนที่สองจะเป็นการกำหนดสัดส่วน (ขนาด) ของรูปร่าง

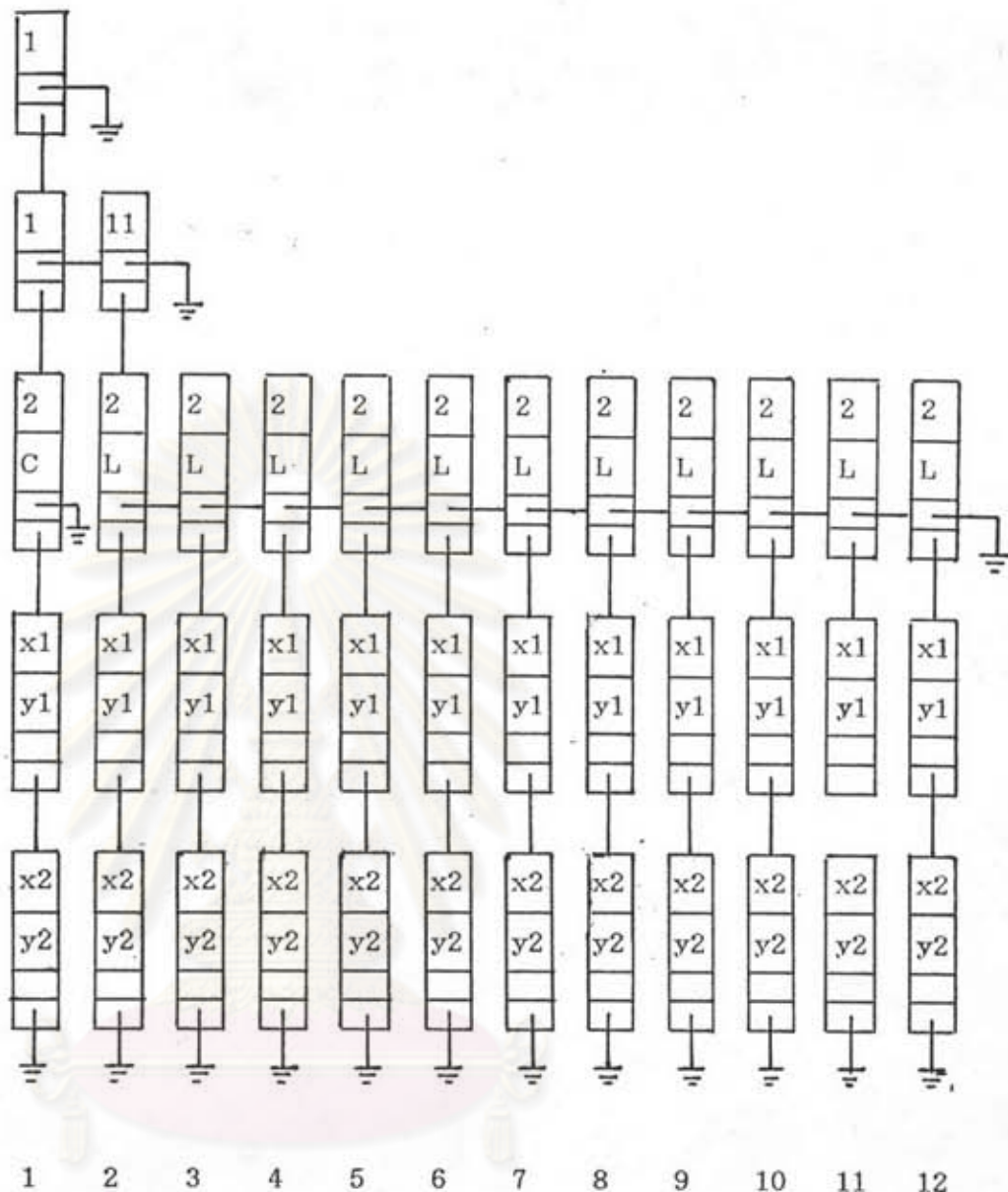
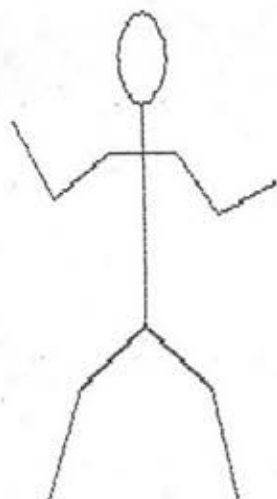
3.5.1 การกำหนดโครงร่างของร่างกายคน เนื่องจากร่างกายของคนประกอบด้วย ส่วนหัว ลำคอ ไหล่ ลำตัว แขน ขา (การวิจัยครั้งนี้ไม่ได้พิจารณาในส่วนของมือ นิ้วมือ และนิ้วเท้า) การสร้างภาพโครงร่างของคนสามารถแยกส่วนต่าง ๆ ดังกล่าวข้างต้นออกเป็นส่วนของภาพ 2 ส่วน คือ ส่วนหัว และส่วนร่างกายประกอบด้วย ลำคอ ไหล่ ลำตัว แขน และขา เป็นส่วนเดียวกัน ส่วนของหัวมีลักษณะเป็นวงกลม การสร้างภาพส่วนหัวใช้คำสั่งวงกลม ส่วนของร่างกายมีลักษณะเป็นเส้นตรง การสร้างภาพในส่วนต่าง ๆ ใช้คำสั่งเส้นตรง ดังรูป 3.30

3.5.2 การกำหนดส่วนของร่างกายให้เป็นรูปร่าง โครงร่างของร่างกายที่กำหนดขึ้นตามหัวข้อ 3.5.1 สามารถกำหนดสัดส่วนของรูปร่างให้กับโครงร่างของร่างกายได้ เนื่องจากโครงสร้างข้อมูลของร่างกายคนนี้ได้กำหนดส่วนของร่างกายด้วยคำสั่งพื้นฐานที่เป็นชุดของเส้นตรงดังรูป 3.30 ข การกำหนดสัดส่วนของรูปร่างของร่างกายส่วนใดนั้นทำได้โดยสร้างกรอบสี่เหลี่ยมล้อมรอบเส้นตรงด้านซ้ายหรือขวา บนหรือล่างของเส้นตรงแต่ละเส้น จากนั้นกำหนดความกว้างซึ่งเปรียบเสมือนการกำหนดสัดส่วนของรูปร่างส่วนนั้นของร่างกาย

ข้อมูลของการกำหนดสัดส่วนของรูปร่างของร่างกายต่าง ๆ จะถูกเก็บไว้ภายใต้โครงสร้างข้อมูลร่างกายที่จะกล่าวรายละเอียดต่อไป เมื่อกำหนดส่วนของร่างกายส่วนหนึ่งเรียบร้อยแล้ว การกำหนดสัดส่วนของรูปร่างส่วนอื่นจะใช้วิธีที่กล่าวมาข้างต้น

เนื่องจากการกำหนดสัดส่วนของรูปร่างในแต่ละส่วนเป็นกรอบสี่เหลี่ยมจะทำให้เกิดจุดตัดระหว่างกรอบขึ้น ในกรณีที่กรอบไม่ตัดกันสามารถหาจุดตัดของกรอบทั้งสองได้ เมื่อพิจารณาจุดตัดในส่วนต่าง ๆ จะเปรียบเสมือนเป็นจุดแสดงตำแหน่งของ ไหล่ ข้อศอก เป็นต้น ดังนั้นการสร้างส่วนของร่างกายจะอาศัยหลักการสร้าง เส้นโค้ง เชื่อมโยงจุดตัดดังกล่าวข้างต้น เช่น การสร้างเส้นโครงร่างของร่างกายจากส่วนของลำคอด้านขวาต่อกับส่วนไหล่ด้านขวาบนต่อกับแขนขวาจากไหล่ถึงข้อศอกด้านบน และต่อกับแขนขวาจากศอกถึงมือด้านบน เป็นต้น ดังรูป 3.31





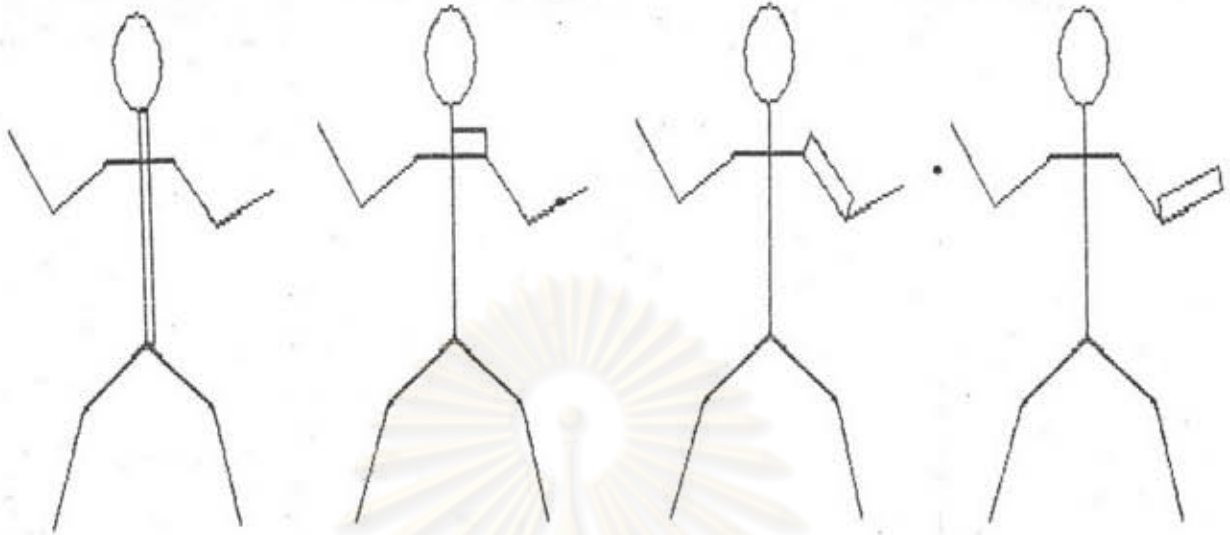
ก รูปโครงร่างคน  
หมายเหตุ

ข โครงสร้างข้อมูลโครงร่างคน

หมายเหตุ	แฉัด	ความหมาย	แฉัด	ความหมาย
	1	ส่วนหัว	7	ท่อนแขนซ้ายจากไหล่ถึงศอก
	2	ส่วนลำตัวและคอ	8	ท่อนแขนซ้ายจากศอกถึงมือ
	3	ไหล่ด้านขวา	9	ท่อนขาซ้ายจากลำตัวถึงหัวเข่า
	4	ท่อนแขนขวาจากไหล่ถึงศอก	10	ท่อนขาซ้ายจากหัวเข่าถึงเท้า
	5	ท่อนแขนขวาจากศอกถึงมือ	11	ท่อนขาขวาจากลำตัวถึงหัวเข่า
	6	ไหล่ด้านซ้าย	12	ท่อนขาขวาจากหัวเข่าถึงเท้า

รูปที่ 3.30 แสดงรูปโครงร่างและโครงสร้างข้อมูลโครงร่างของคน





รูปที่ 3.31 แสดงการกำหนดรูปร่างของร่างกาย

การคำนวณหาจุดตัดของจุดโครงร่างรูปร่างร่างกายสามารถคำนวณได้ดังนี้

$$y = (m_1)X + b_1$$

$$y = (m_2)X + b_2$$

กำหนดให้  $(X_i, Y_i)$  เป็นจุดทั่วไป เป็นจุดตัดระหว่างเส้นตรงทั้งสอง

$$y_i = (m_1)X_i + b_1$$

$$y_i = (m_2)X_i + b_2$$

$$(m_1)x_i + b_1 = (m_2)x_i + b_2$$

$$x_i = \frac{b_2 - b_1}{m_2 - m_1}$$

$$y_i = \frac{b_2(m_1) - b_1(m_2)}{m_1 - m_2}$$

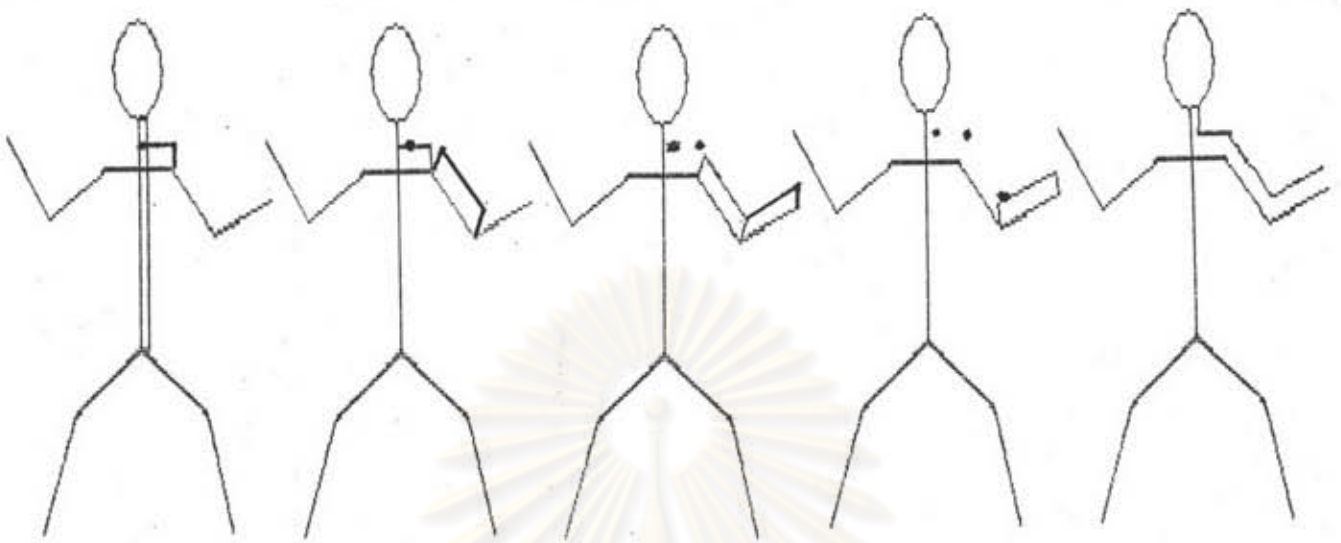
$$m_1 - m_2$$

จุดตัดของเส้นตรง 2 เส้น คือ

$$\frac{b_2 - b_1}{m_1 - m_2}, \frac{b_2(m_1) - b_1(m_2)}{m_1 - m_2}$$

$$m_1 - m_2$$

$$m_1 - m_2$$



รูปที่ 3.32 แสดงจุดโครงสร้างรูปร่างของร่างกาย

3.5.3 โครงสร้างข้อมูลรูปร่างของร่างกาย ภาพของคนมีการแบ่งการสร้างภาพเป็น 2 ขั้นตอน ขั้นตอนแรกเป็นการกำหนดโครงสร้างของร่างกายคน ขั้นตอนที่สองกำหนดสัดส่วนของรูปร่างของร่างกายคน การกำหนดสัดส่วนของรูปร่างของร่างกายจะอาศัยโครงสร้างของร่างกายเป็นหลักในการสร้างรูปร่างของคน โครงสร้างข้อมูลของรูปร่างของคนจำเป็นต้องประกอบด้วย ส่วนของร่างกายที่ต่อเนื่อง เป็นรูปร่างของคนและขนาดของรูปร่าง ส่วนของรูปร่างของร่างกายไม่ได้มีเพียงส่วนเดียว ดังนั้น โครงสร้างของรูปร่างของร่างกายแบ่งออกเป็น

3.5.3.1 ข้อมูลส่วนของรูปร่าง เป็นข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับเส้นกำกับรูปร่างของร่างกายในแต่ละส่วน เกิดขึ้นจากโครงสร้างของร่างกายส่วนใดต่อกับส่วนใดแล้ว เกิดเป็นรูปร่างขึ้น ถ้าเส้นกำกับรูปร่างมีหลายเส้นจะ เชื่อมโยงกับ เส้นถัดไปตามคุณสมบัติของโครงสร้างข้อมูลแบบรายการโยง

3.5.3.2 ข้อมูลส่วนของโครงสร้าง เป็นข้อมูลของโครงสร้างร่างกายจากการกำหนดโครงสร้างคน ภายใต้อเส้นกำกับรูปร่างเส้นต่าง ๆ และข้อมูลเกี่ยวกับความกว้างหรือหนาของรูปร่าง เนื่องจากเส้นกำกับรูปร่างเกิดขึ้นจากโครงสร้างร่างกายหลายส่วน จะ เชื่อมโยงโครงสร้างข้อมูลเหล่านั้นด้วยคุณสมบัติของโครงสร้างข้อมูลแบบรายการโยง

ข้อมูลส่วนของ เส้นโครงร่าง  
ของร่างกาย

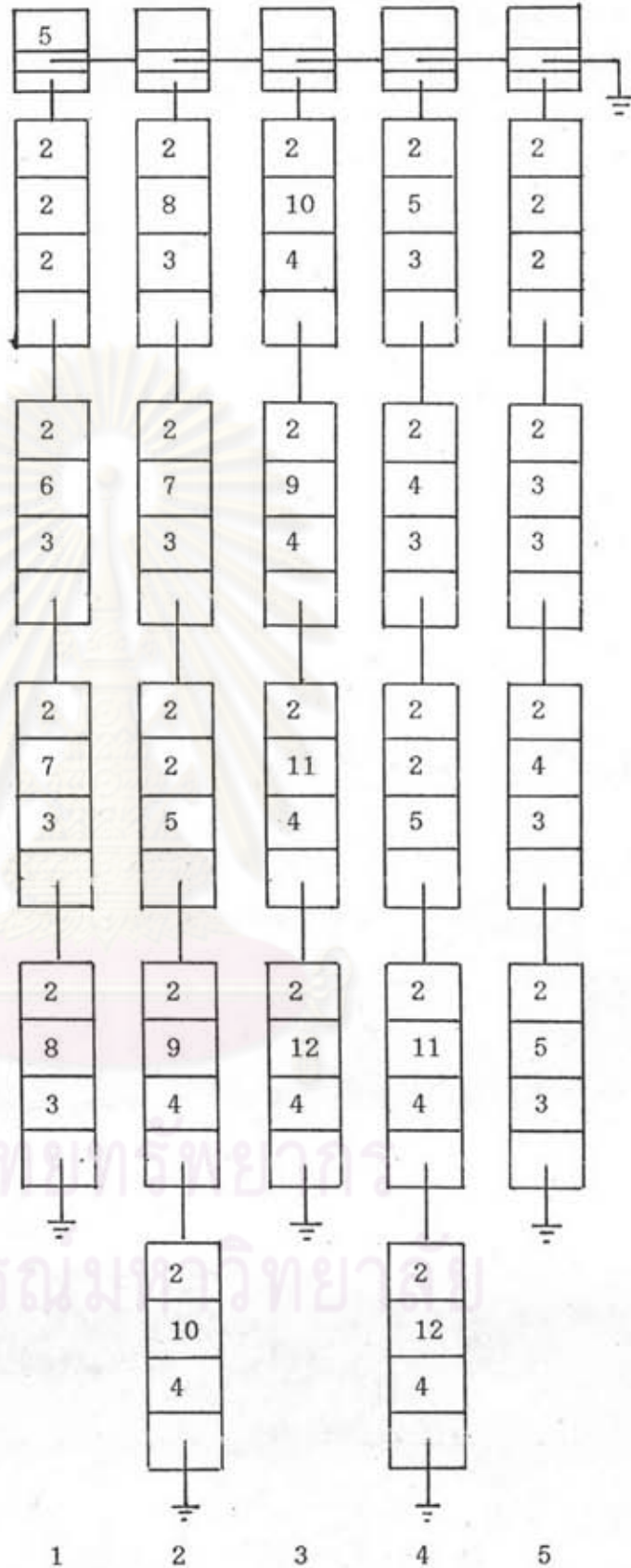
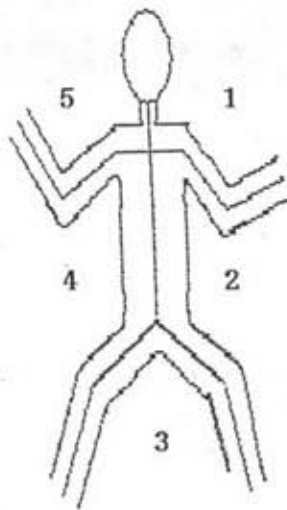
จำนวนเส้นโครงร่างของร่างกาย
โยงไปยังส่วนข้อมูลของ เส้นโครงร่างของร่างกายถัดไป
โยงไปยังข้อมูลส่วนของโครงสร้าง

ข้อมูลส่วนของ โครงสร้าง

ลำดับข้อมูลส่วนของภาพ
ลำดับข้อมูลส่วนคำสั่งพื้นฐาน
สัดส่วนของร่างกาย
โยงไปยังส่วนของข้อมูลส่วนของโครงสร้างถัดไป

รูปที่ 3.33 โครงสร้างข้อมูลรูปร่างของร่างกาย

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



โครงสร้างของร่างกายคน

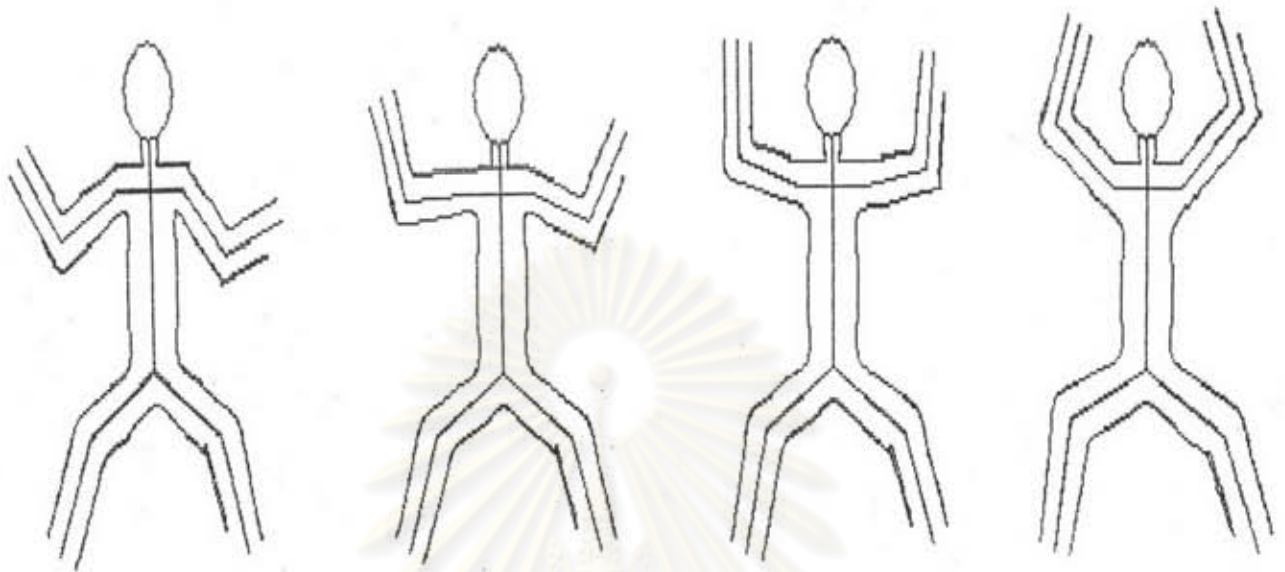
โครงสร้างข้อมูลรูปร่างของร่างกาย

รูปที่ 3.34 แสดงโครงสร้างของร่างกายของคนและโครงสร้างข้อมูลรูปร่างของร่างกาย



หมายเหตุ จากรูปที่ 3.34

- เส้นที่ 1 เกิดจาก ส่วนลำตัวและคอ (2)  
 ไหล่ด้านซ้าย (6)  
 ท่อนแขนซ้ายจากไหล่ถึงศอก (7)  
 ท่อนแขนซ้ายจากศอกถึงมือ (8)
- เส้นที่ 2 เกิดจาก ท่อนแขนซ้ายจากศอกถึงมือ (8)  
 ท่อนแขนซ้ายจากไหล่ถึงศอก (7)  
 ส่วนลำตัวและคอ (2)  
 ท่อนขาซ้ายจากลำตัวถึงหัวเข่า (9)  
 ท่อนขาซ้ายจากหัวเข่าถึงเท้า (10)
- เส้นที่ 3 เกิดจาก ท่อนขาซ้ายจากหัวเข่าถึงเท้า (10)  
 ท่อนขาซ้ายจากลำตัวถึงหัวเข่า (9)  
 ท่อนขาขวาจากลำตัวถึงหัวเข่า (11)  
 ท่อนขาขวาจากหัวเข่าถึงเท้า (12)
- เส้นที่ 4 เกิดจาก ท่อนแขนขวาจากศอกถึงมือ (5)  
 ท่อนแขนขวาจากไหล่ถึงศอก (4)  
 ส่วนลำตัวและคอ (2)  
 ท่อนขาขวาจากลำตัวถึงหัวเข่า (11)  
 ท่อนขาขวาจากหัวเข่าถึงเท้า (12)
- เส้นที่ 5 เกิดจาก ส่วนลำตัวและคอ (2)  
 ไหล่ด้านขวา (3)  
 ท่อนแขนขวาจากไหล่ถึงศอก (4)  
 ท่อนแขนขวาจากศอกถึงมือ (5)



รูปที่ 3.35 แสดงภาพหลักและภาพอินเตอร์เฟรมของโครงร่างคนที่มีการกำหนดรูปร่าง

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย