

การพัฒนาแอปพลิเคชันประมวลผลภาพถ่ายวิดีโอเพื่อวัดความเร็วการไหลผิวน้ำ

The photo-video processing application development to measure surface flow velocity

สมพิณจ เหมืองทอง^{1,*} วินัย เขาวนวิวัฒน์² โกวิท บุญรอด³ หริส ประสานฉ่ำ⁴ และ ชนิษฐา ชัยบรรดิษฐ์¹

¹ คณะวิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยี มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี นครราชสีมา

² นักวิจัย ฝ่ายนวัตกรรมสารสนเทศทรัพยากรน้ำ สถาบันสารสนเทศทรัพยากรน้ำ

³ คณะอุตสาหกรรมและเทคโนโลยี มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี วิทยาเขตสกลนคร

⁴ คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี วิทยาเขตขอนแก่น

*Corresponding author; E-mail address: Somphinith.mu@rmuti.ac.th

บทคัดย่อ

การตรวจวัดความเร็วการไหลในทางน้ำธรรมชาติมีความซับซ้อน ใ้เวลานาน และยุ่งยาก ประกอบกับเครื่องมือมีราคาแพง ค่าใช้จ่ายเพื่อการตรวจวัดค่อนข้างสูง ผู้ปฏิบัติงานจำเป็นต้องมีความรู้และความชำนาญ รวมถึงการวิเคราะห์ผลใช้เวลาานาน วิธีประยุกต์ของบทความวิชาการพัฒนาแอปพลิเคชันประมวลผลภาพถ่ายวิดีโอเพื่อวัดความเร็วการไหลผิวน้ำกรณีศึกษาในลำน้ำชี และวัดความเร็วการไหลด้วยเครื่องวัดโปรไฟล์ความเร็วกระแสน้ำแบบดอปเปลอร์ จำนวน 3 ชุดการทดสอบ ผลการศึกษา ค่าความเร็วการไหลที่ผิวน้ำจากการวัดด้วยแอปพลิเคชันเฉลี่ย 0.72, 0.75, และ 0.69 เมตรต่อวินาที เมื่อประมวลผลความเร็วการไหลจากภาพถ่ายวิดีโอบนสมาร์ตโฟน โดยใช้วิธีพีซีซีวีว วัชพีซีซีเอ และคอนโม้ตามลำดับ ส่วนค่าความเร็วการไหลที่ผิวน้ำวัดจากเครื่องวัดโปรไฟล์ความเร็วกระแสน้ำแบบดอปเปลอร์เฉลี่ย 0.75 เมตรต่อวินาที ซึ่งแสดงให้เห็นว่า การวัดความเร็วการไหลที่ผิวน้ำด้วยแอปพลิเคชันประมวลผลภาพถ่ายวิดีโอบนสมาร์ตโฟนเป็นวิธีการที่ไม่ซับซ้อน การใช้งานมีความสะดวก รวดเร็ว และได้ค่าใกล้เคียงกับเครื่องมือมาตรฐาน

คำสำคัญ: แอปพลิเคชัน, ภาพถ่ายวิดีโอ, ความเร็วการไหล

Abstract

Measuring flow velocity in natural waterway is complex, time-consuming and complicated, along with the expensive instruments. Furthermore, the operators grievously need to have expertise knowledge, including processing and analyzing the results which take a long time. The objective of this paper, is to develop the photo-video processing application to measure surface flow velocity in the Chi River as a case study. The flow velocity was measured with 3 sets of Acoustic Doppler Current Profiler for comparisons. The results showed that the surface velocity values from the application were measured with the averages of 0.72, 0.75, and 0.69 m/sec,

which the samples of the photo-video from smart phone are green and yellow weeds and a log, respectively. The surface flow velocity was measured by the Acoustic Doppler Current Profiler showed that current velocity was with the average of 0.75 m/sec. Which shows that measuring surface flow velocity with photo-video processing application is a simple method and can find surface flow velocity close to the actual measured value which is convenient, expeditious and close to standard tool. Keywords: application, photo-video, flow velocity

1. บทนำ

การวางแผนปล่อยน้ำจากอ่างเก็บน้ำ การติดตามสภาพน้ำท่วม และการจัดสรรน้ำให้สอดคล้องกับความต้องการใช้น้ำของพื้นที่ท้ายน้ำ เพื่อให้ทันต่อเหตุการณ์จำเป็นต้องมีการติดตามสถานการณ์น้ำแบบเรียลไทม์ ซึ่งปัจจุบันใช้การตรวจวัดการไหลของลำน้ำด้วยระดับน้ำของสถานีวัดน้ำท่าร่วมกับโค้งความสัมพันธ์ระหว่างระดับน้ำและอัตราการไหล (Rating curve) ซึ่งการวัดการไหลด้วยวิธีการนี้มีความคลาดเคลื่อนค่อนข้างสูง เนื่องจากเกิดการเปลี่ยนแปลงลักษณะทางกายภาพของลำน้ำที่เป็นไปอย่างสม่ำเสมอ ทำให้จำเป็นต้องมีการปรับปรุงโค้งความสัมพันธ์ระหว่างระดับน้ำและอัตราการไหลทุกปี อย่างไรก็ตามการตรวจวัดอัตราการไหลและความเร็วการไหลมีความซับซ้อน ใ้เวลานาน และมีความยุ่งยาก ประกอบกับเครื่องมือมีราคาแพง ค่าใช้จ่ายการตรวจวัดค่อนข้างสูง และมีข้อจำกัดในการใช้เครื่องมือ ซึ่งผู้ใช้จำเป็นต้องมีความรู้และความชำนาญในการใช้งาน รวมถึงการประมวลผลหรือวิเคราะห์ผลต้องใช้เวลาานานพอสมควร หน่วยงานภาครัฐนิยมใช้เครื่องวัดความเร็วการไหลของน้ำหลายชนิด เป็นต้นว่า เครื่องวัดความเร็วน้ำ (Current meter) เครื่องวัดการไหลสนามแม่เหล็กไฟฟ้า (Electromagnetic flow meter) และเครื่องวัดโปรไฟล์ความเร็วกระแสน้ำแบบดอปเปลอร์ (Acoustic Doppler Current Profiler, ADCP) ซึ่งเครื่องมือแต่ละชนิดมีข้อจำกัด ทั้งด้านเทคนิค ความซับซ้อนในการใช้งาน ความแม่นยำการตรวจวัด และการประมวลผล

เทคนิควิธีการวัดความเร็วการไหลด้วยแอปพลิเคชันการประมวลผลภาพถ่ายวิดีโอ เป็นอีกวิธีที่มีความสะดวกรวดเร็วต่อการนำไปใช้งาน โดยแอปพลิเคชันที่พัฒนาขึ้นจะสามารถนำมาประยุกต์ใช้เป็นเครื่องมือสำหรับประมวลผลความเร็วการไหล ทั้งนี้ผลลัพธ์ที่ได้นั้นคาดว่าจะสามารถนำไปใช้เพื่อการวางแผน การเตือนภัย ซึ่งจะก่อให้เกิดประโยชน์สูงสุดในการบริหารจัดการทรัพยากรน้ำแบบบูรณาการและผสมผสานในพื้นที่ลุ่มน้ำอย่างยั่งยืน บทความวิชาการนี้ นำเสนอแนวทางการพัฒนาแอปพลิเคชันเพื่อใช้ตรวจวัดความเร็วการไหลที่ผิวหน้าธรรมชาติด้วยวิธีประมวลผลภาพถ่ายวิดีโอ ซึ่งเป็นวิธีการที่ไม่ซับซ้อน สามารถหาค่าได้ใกล้เคียงกับค่าที่ตรวจวัดจากเครื่องมือมาตรฐาน รวมถึงแอปพลิเคชันมีความสะดวกและรวดเร็วต่อการใช้งาน

2. ระเบียบวิธีการวิจัย

2.1 ทฤษฎีการประมวลผลภาพ (Image Processing)

การประมวลผลภาพ เป็นการใช้กรรมวิธีจัดการภาพโดยมีวัตถุประสงค์เพื่อเปลี่ยนแปลงความคมชัด สี และแสงสว่าง เพื่อให้ได้ภาพที่มีคุณสมบัติตามต้องการ ปัจจุบันการประมวลผลภาพแบบดิจิทัล (Digital Image Processing) ได้รับความนิยมมาก เนื่องจากมีความสะดวก นำไปประยุกต์ใช้ได้อย่างแพร่หลาย มีขีดความสามารถประมวลผลที่รวดเร็วและแม่นยำ โดยการประมวลผลภาพ มีขั้นตอน การทำให้ภาพมีความคมชัดมากขึ้น การกำจัดสัญญาณรบกวนออกจากภาพ การแบ่งส่วนของวัตถุที่สนใจออกจากภาพ เพื่อนำภาพวัตถุที่ได้ไปวิเคราะห์หาข้อมูลเชิงปริมาณ ขนาด รูปร่าง และทิศทางการเคลื่อนที่ของวัตถุในภาพ จากนั้นจึงนำข้อมูลเชิงปริมาณไปวิเคราะห์และสร้างเป็นระบบ

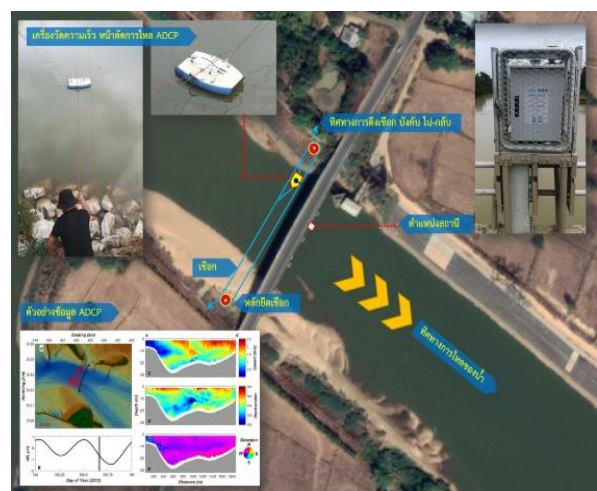
เทคนิคการวัดปริมาณน้ำในลำน้ำโดยตรงได้รับความนิยมมากขึ้นในปัจจุบัน โดยกระบวนการประกอบด้วยวิธีการวัดความเร็วการไหลด้วยการบันทึกภาพ (Image-based method) และนำไปประมวลผล (Image processing) ซึ่งมีจุดเด่นคือการใช้อุปกรณ์ที่มีราคาไม่สูงมาก หาใช้ได้ทั่วไป และมีความยืดหยุ่นสูง สำหรับการวัดความเร็วที่ผิวหน้า (Surface-flow velocity measurement) สามารถบันทึกภาพวัตถุลอยน้ำผ่านกล้องบันทึกภาพจาก smart phone และประมวลผล

การใช้ภาพเพื่อประมวลผล ด้วยเทคนิคการวัดความเร็วของอนุภาคขนาดใหญ่ (Large-scale particle velocimetry, LSPIV) เป็นวิธีการเพิ่มประสิทธิภาพต่อเนื่องจากเทคนิคการถ่ายภาพความเร็วของอนุภาค (Particle Image Velocity, PIV) (Adrian, 1991) ซึ่งเป็นเทคนิคดั้งเดิมของการถ่ายภาพเคลื่อนไหวเพื่อประเมินความเร็วสำหรับของไหลชนิดต่างๆ (Khalid et al., 2019) การวิเคราะห์ด้วยเทคนิค LSPIV ใช้ข้อมูลภาพถ่ายที่มีความต่อเนื่องของวัตถุลอยผ่านกล้องสำหรับการวัดการไหลที่ผิวหน้า ซึ่งเป็นภาพที่ถ่ายในระยะเวลาที่ใกล้เคียงกัน เมื่อทำการวิเคราะห์ประมวลผลภาพทั้งสองเปรียบเทียบกันจะทำให้วิเคราะห์ความเร็วการไหล และคำนวณหาการไหลได้ เทคนิค LSPIV ได้ถูกนำมาประยุกต์ใช้ในงานวิศวกรรมตั้งแต่ปี 1998 และได้รับความนิยมอย่างแพร่หลาย ทั้งการตรวจวัดการไหลในทางน้ำเปิดและแม่น้ำ (Tauro, 2016; Hansen et al., 2017; Rozos et al., 2020) การประเมินการไหลในทะเลสาบ (Admiraal et al., 2004) การไหล

ของน้ำและธรณีสัณฐานของแหล่งน้ำที่มีขนาดใหญ่ (Hauet et al., 2009) และบริเวณปากอ่าว (Bechle et al., 2012) ประยุกต์ใช้เทคนิค LSPIV เพื่อประเมินการไหลในลำน้ำที่มีความกว้างมาก พบว่ามีความแม่นยำการตรวจวัดอยู่ในเกณฑ์ที่ดี (\pm ร้อยละ 10) เมื่อเปรียบเทียบกับการใช้เครื่องวัดความเร็วกระแสแบบดอปเปลอร์ (ADCP) Dramais et al., (2011) ได้นำเสนอถึงแนวคิดในการใช้ LSPIV เพื่อปรับปรุงความแม่นยำของเส้นโค้งแสดงความสัมพันธ์ระหว่างระดับน้ำกับปริมาณน้ำ (Rating curve) ในช่วงเวลาที่เกิดการไหลสูง Le Boursicaud et al., (2016) ได้นำเทคนิค LSPIV มาใช้ในการประเมินการไหลในแนวราบด้วยอาศัยการบันทึกภาพวิดีโอและเผยแพร่ในสื่อสาธารณะภายในช่อง You Tube ทั้งนี้การแบ่งภาพคู่ย่อยออกเป็นเซลล์ขนาดเล็กโดยการเชื่อมโยงข้ามกลุ่มของเซลล์ในภาพต่อไป จะทำให้ได้ผลลัพธ์เป็นเวกเตอร์การกระจัดของเซลล์ โดยความเร็วของเซลล์สามารถคำนวณได้จากเวลาที่แตกต่างกันระหว่างภาพ (Tauro, 2015) การวิเคราะห์ความเร็วด้วยภาพถ่ายมี 3 ขั้นตอน ได้แก่ 1) Image pre-processing เป็นขั้นตอนประยุกต์ตัวกรองและกระบวนการต่างๆ ของการบันทึกภาพด้วยวิดีโอเพื่อสนับสนุนการตรวจจับการเคลื่อนไหว 2) Image evaluation เป็นการประยุกต์การทำงานของกระบวนการระหว่างภาพถ่ายที่สมบูรณ์นำไปสู่การวิเคราะห์การเคลื่อนไหวของอนุภาค และ 3) Image post-processing เป็นการแปลงผลทิศทางการเคลื่อนที่ของความเร็วในลักษณะของเวกเตอร์ในระบบพิกัดของภาพ (แถวและหลักของพิกเซล) ไปสู่พิกัดของการใช้งานจริง

2.2 วิธีวัดการไหลด้วยเครื่องโพรไฟล์ความเร็วกระแสแบบดอปเปลอร์ (Acoustic Doppler Current Profiler, ADCP)

การวัดการไหลของน้ำด้วยเครื่อง ADCP ใช้หลักการหลักการดอปเปลอร์ โดยอาศัยคลื่นเสียงอุลตราโซนิกที่ปล่อยออกไปสะท้อนอนุภาคในน้ำ กลับมายังเครื่องวัด ความถี่ของคลื่นเสียงจะเปลี่ยนแปลงไป ซึ่งความเปลี่ยนแปลงของความถี่จะผันแปรโดยตรงกับความเร็วกระแส น้ำ เครื่อง ADCP สามารถใช้งานได้ดีในทางน้ำเปิด การตรวจวัดด้วยการลากเครื่องวัดตลิ่งน้ำ ดังแสดงการทำงานในรูปแบบที่ 1



รูปที่ 1 การทำงานเครื่อง ADCP

เมื่อเครื่อง ADCP เคลื่อนที่ตัดลำน้ำจากตลิ่งฝั่งหนึ่งไปยังอีกฝั่งหนึ่ง คลื่นเสียงจะตรวจวัดความเร็วกระแสที่ตลอดความลึกในแนวตั้ง การวัดความเร็วการไหลด้วยหลักการดอปเปลอร์ อาศัยสมมุติฐานว่า อนุภาคที่ไหลมากับน้ำมีจำนวนมาก เพียงพอที่จะสะท้อนคลื่นเสียงกลับมา เพื่อให้สามารถคำนวณความแตกต่างของความถี่ (Doppler shift) และหากวัตถุที่ลอยมากับน้ำมีขนาดใหญ่กว่าตะกอนแขวนลอย เช่น เศษไม้ ความเร็วการลอยจะแตกต่างจากความเร็วกระแส

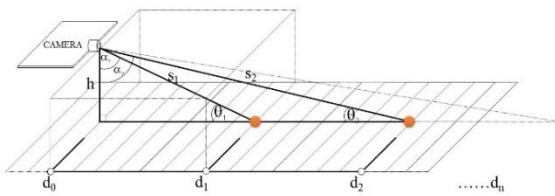
3. การวิเคราะห์ความเร็วการไหล

หลักการวิเคราะห์ความเร็วการไหล เมื่อเครื่อง ADCP วิ่งในแนวตั้งฉากกับแม่น้ำ จะตรวจวัดโปรไฟล์ความเร็วกระแสที่โดยการปล่อยและรับคลื่นเป็นช่วงเวลา ขณะที่คลื่นเดินทางลงไปในน้ำคลื่นจะเดินทางด้วยความเร็วเสียงและสะท้อนกลับมายังเครื่องรับ โดยคลื่นที่สะท้อนจากอนุภาคที่อยู่ลึกจะใช้เวลาดำเนินทางมากกว่าคลื่นเสียงที่สะท้อนจากอนุภาคที่อยู่ตื้น และเวลาที่คลื่นเดินทางนี้เองจึงสามารถนำมาคำนวณหาความลึกได้ เมื่อเรือและเครื่อง ADCP กำหนดจุดของหน้าตัดที่ได้ทำการเลือกแล้ว จากนั้นป้อนระยะห่างของขอบตลิ่ง เพื่อใช้คำนวณหา $Q_{Nearshore}$ ทั้งซ้ายและขวาของลำน้ำ เมื่อเรือวิ่งไปในแนวหน้าตัด เครื่อง ADCP จะแสดงผลขณะเคลื่อนที่แบบเรียลไทม์ พร้อมประมาณค่า Q_{Top} และ Q_{Bottom} เมื่อถึงจุดสิ้นสุดของขอบตลิ่ง โปรแกรมจะคำนวณ Q_{Total} ดังนั้นปริมาณน้ำที่คำนวณได้จากเครื่อง ADCP จะประกอบด้วย ส่วนที่ตรวจวัดได้ และส่วนที่ตรวจวัดไม่ได้ คือ พื้นที่ใกล้ผิวน้ำ พื้นที่ใกล้ตลิ่ง และพื้นที่ใกล้ร่องน้ำ

การคำนวณความเร็วการไหลที่ผิวน้ำด้วยแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟนใช้หลักการคำนวณความเร็วของการเคลื่อนที่ดังสมการที่ (1)

$$V = \frac{s}{t} \quad (1)$$

เมื่อ s คือระยะทางการไหล และ t คือเวลาการไหล



รูปที่ 2 แนวคิดการคำนวณความเร็วการไหล

รูปที่ 2 แสดงแนวคิดการตรวจวัดความเร็วการไหลที่ผิวน้ำ โดยการถ่ายภาพวิดีโอสมาร์ตโฟนกลางสะพาน ด้วยการตั้งกล้องเพื่อถ่ายภาพให้ได้ในแนวตั้งและมีของผู้ถ่ายให้อยู่นิ่งที่สุดเท่าที่จะทำได้ ซึ่งแอปพลิเคชันจะแสดงหน้าจอเลนการถ่ายภาพให้ เมื่อวัตถุเคลื่อนผ่านเลนดังกล่าวแล้ว จึงหยุดบันทึกวิดีโอ จากนั้นส่งภาพถ่ายวิดีโอเพื่อแอปพลิเคชันจะนำไปประมวลผลบนคลาวด์ และส่งผลการวิเคราะห์ความเร็วการไหลกลับมายังหน้าจอสมาร์ตโฟนต่อไป

4. ผลการศึกษา

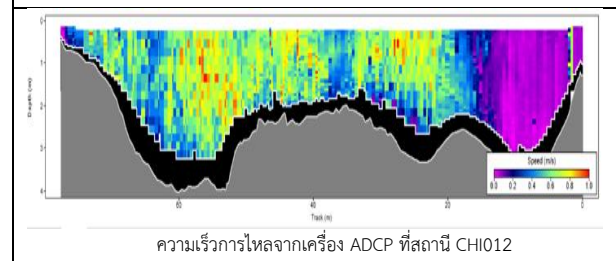
4.1 ผลการวัดความเร็วการไหลด้วยเครื่อง ADCP

การศึกษานี้ เลือกตำแหน่งวัดความเร็วการไหลผิวน้ำ ที่ลำน้ำซีเรียกสถานี CHI012 (สถาบันสารสนเทศทรัพยากรน้ำ) ที่บ้านดินดำ ต.เก็ อ.เมือง จ.มหาสารคาม โดยมีรายละเอียดของสถานีในตารางที่ 1 และตารางได้แสดงภาพเส้นสีซึ่งหมายถึงค่าความเร็วการไหลตามภาคตัดขวาง (cross-section) จากเครื่อง ADCP การศึกษานี้ได้ผลการวิเคราะห์ความเร็วการไหลที่ผิวน้ำจากการตรวจวัดจำนวน 6 ครั้ง (3 รอบ ไป-กลับ) และค่าความเร็วการไหลได้แสดงไว้ในตารางที่ 2 โดยค่าความเร็วการไหลที่ผิวน้ำจากการวิเคราะห์เฉลี่ย 3 รอบ (ไป-กลับ) ได้ค่า 0.72, 0.75 และ 0.69 เมตรต่อวินาที ค่าความเร็วการไหลผิวน้ำเฉลี่ยทั้ง 3 รอบ เท่ากับ 0.75 เมตรต่อวินาที

ตารางที่ 1 สถานี CHI012

รหัสสถานี	ชื่อสถานี	ตำแหน่ง	Latitude	Longitude
CHI012	บ้านดินดำ	ต.เก็ อ.เมือง จ.มหาสารคาม	16.23227	103.2711

ระดับผิวน้ำเฉลี่ย 137.358 ม. (MSL)



4.2 ผลการพัฒนาอัลกอริทึม

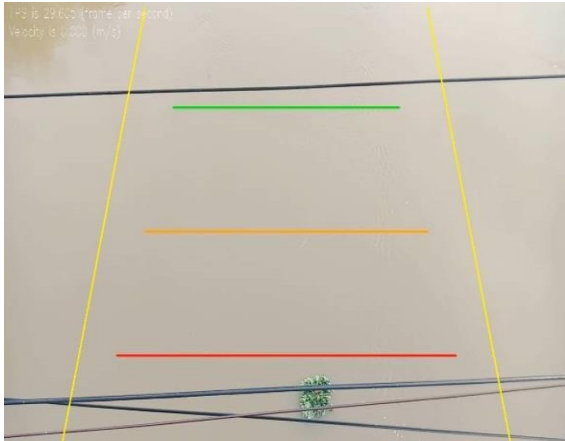
แอปพลิเคชันประมวลผลความเร็วการไหลที่ผิวน้ำ เริ่มจากการพัฒนาอัลกอริทึม โดยนำผลการบันทึกภาพจากสมาร์ตโฟน ณ ตำแหน่งสถานีตรวจวัด CHI012 ด้วยการถ่ายภาพวิดีโอตรงจุดที่ลอยอยู่บนผิวน้ำ และประมวลผลค่าความเร็วการไหลที่ผิวน้ำ ตามขั้นตอนการดำเนินงานดังต่อไปนี้

4.2.1 กำหนดวัตถุลอยตามกระแส เพื่อเป็นตัวแทนความเร็วการไหลที่ผิวน้ำ ได้แก่ วัชพืชสีเขียว วัชพืชสีน้ำตาล และเศษกิ่งไม้ เพื่อให้เป็นตัวแทนวัตถุที่ไหลลอยมาตามธรรมชาติ

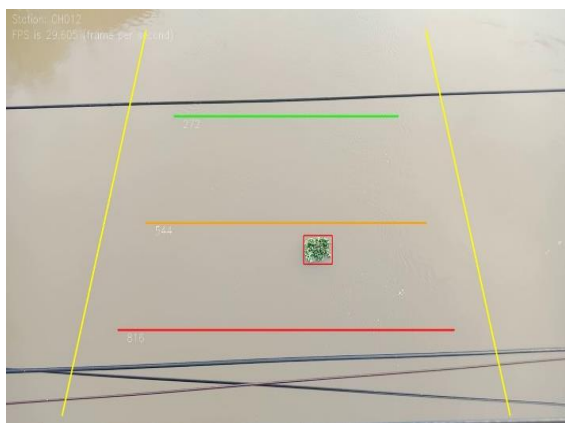
4.2.2 อัลกอริทึมจะสร้างเส้นกรอบขอบเขตและทิศทางของการจับภาพวิดีโอ พร้อมเส้นแสดงระยะทางตามทิศทางการไหล (เส้นสีแดง ส้ม และเขียว) โดยวิเคราะห์จากขนาดของวัตถุที่ลอยผ่านมา ดังแสดงในรูปที่ 3

4.2.3 อัลกอริทึมจะตรวจจับวัตถุที่ลอยไหลผ่านกรอบขอบเขต พร้อมกับสร้างกรอบภาพจำลองระบุเป้าหมายของวัตถุที่จับภาพได้ (Detected object) (กรอบสีแดง) ดังแสดงในรูปที่ 4 ทั้งนี้แอปพลิเคชันสามารถแสดงผลการคำนวณค่าความเร็วการไหลผิวน้ำ (หน่วยเมตรต่อวินาที) โดยมีการคำนวณความเร็วการไหลผิวน้ำตามระยะทางการเคลื่อนที่ของวัตถุที่ตรวจจับได้ตามทิศทางไหลของน้ำ

4.2.4 แอปพลิเคชันสามารถแสดงผลการคำนวณความเร็วการไหลผิวน้ำจากการจับภาพวัตถุที่มีสีเขียวและสีเหลือง วัตถุที่มีรูปร่างกลมและขนไม้ ภาพที่ใช้สามารถประมวลผลได้จากการตั้งกล้องถ่ายวิดีโอทั้งแนวนอนและแนวตั้งจาก smart phone โดยแสดงค่าการตรวจจับวัตถุและวิเคราะห์ประมวลผลความเร็วการไหลผิวน้ำ (หน่วยเมตรต่อวินาที) ในตารางที่ 2



รูปที่ 3 แสดงเส้นกรอบและระยะทางการไหล



รูปที่ 4 แสดงกรอบการตรวจจับวัตถุที่ลอยไหลผ่าน

4.3 ผลการเปรียบเทียบค่าความเร็วการไหลผิวน้ำ

ผลการวิเคราะห์ความเร็วการไหลผิวน้ำที่ได้จากแอปพลิเคชันและเครื่อง ADCP ได้ทำการเปรียบเทียบดังแสดงไว้ในตารางที่ 2 ซึ่งพบว่าเครื่อง ADCP วัดค่าความเร็วการไหลที่ผิวเฉลี่ยรอบที่ 1-3 ได้ 0.73, 0.75 และ 0.77 เมตรต่อวินาที ตามลำดับ และค่าความเร็วการไหลที่ผิวเฉลี่ย 0.75 เมตรต่อวินาที ส่วนค่าความเร็วการไหลจากแอปพลิเคชันทั้ง 3 กรณีได้ดังนี้ 1) ตรวจจับวัชพืชสีเขียวได้ค่าความเร็วครั้งที่ 1-3 คือ 0.72, 0.69 และ 0.75 เมตรต่อวินาที ตามลำดับ และค่าความเร็วการไหลที่ผิวเฉลี่ย 0.72 เมตรต่อวินาที 2) ตรวจจับวัชพืชสีเหลืองได้ค่าความเร็วครั้งที่ 1-3 คือ 0.77, 0.75 และ 0.74 เมตรต่อวินาที ตามลำดับ ได้ค่าความเร็วการไหลที่ผิวเฉลี่ย 0.75 เมตรต่อวินาที และ 3) ตรวจจับขนไม้เหลืองได้ค่าความเร็วครั้งที่ 1-3 คือ 0.65, 0.70 และ 0.71 เมตรต่อวินาที ตามลำดับ ได้ค่าความเร็วการไหลที่ผิวเฉลี่ย 0.69 เมตรต่อวินาที โดยผลการวิเคราะห์ค่า

ความคลาดเคลื่อนของความเร็วการไหลที่ผิวน้ำ เมื่อเปรียบเทียบค่าความเร็วที่วัดได้จากแอปพลิเคชัน ได้เปอร์เซ็นต์ความคลาดเคลื่อน ดังนี้ 4%, 0% และ 8% เมื่อการตรวจจับวัตถุเป็นวัชพืชสีเขียว วัชพืชสีเหลือง และขนไม้ ตามลำดับ

ตารางที่ 2 ผลการวัดความเร็วการไหลผิวน้ำจากแอปพลิเคชันและเครื่อง ADCP

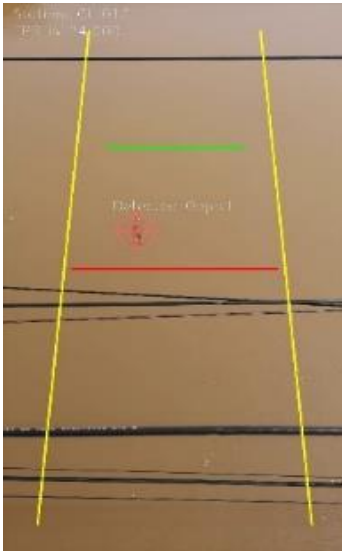
ครั้งที่	ความเร็วการไหลจากเครื่อง ADCP (เมตร/วินาที)	ความเร็วการไหลจากแอปพลิเคชัน (เมตร/วินาที)		
		วัชพืชสีเขียว	วัชพืชสีน้ำตาล	ขนไม้
1	ไปครั้งที่ 1 = 0.72	ครั้งที่ 1 = 0.72	ครั้งที่ 1 = 0.77	ครั้งที่ 1 = 0.65
	กลับครั้งที่ 1 = 0.74			
	เฉลี่ยรอบ 1 = 0.73			
2	ไปครั้งที่ 2 = 0.72	ครั้งที่ 2 = 0.69	ครั้งที่ 2 = 0.75	ครั้งที่ 2 = 0.70
	กลับครั้งที่ 2 = 0.78			
	เฉลี่ยรอบ 2 = 0.75			
3	ไปครั้งที่ 3 = 0.76	ครั้งที่ 3 = 0.75	ครั้งที่ 3 = 0.74	ครั้งที่ 3 = 0.71
	กลับครั้งที่ 3 = 0.78			
	เฉลี่ยรอบ 3 = 0.77			
เฉลี่ย	0.75	0.72	0.75	0.69
% คลาดเคลื่อนจาก ADCP		4%	0%	8%

4.4 ผลการพัฒนาแอปพลิเคชัน

การพัฒนาแอปพลิเคชันประมวลผลภาพถ่ายวิดีโอเพื่อใช้วัดความเร็วการไหลผิวน้ำครั้งนี้ สามารถตรวจจับวัตถุเพื่อวัดความเร็วการไหลที่ผิวน้ำกรณีวัตถุต่างชนิด 3 รูปแบบ ได้แก่ วัชพืชสีเขียว วัชพืชสีเหลือง และขนไม้ เป็นต้น ส่วนการใช้สมาร์ทโฟน เพื่อถ่ายภาพวิดีโอ นั้น สามารถทำได้ทั้งกรณีตั้งกล้องถ่าย ในแนวนอน และแนวตั้ง ดังแสดงในรูปที่ 4-6 โดยแอปพลิเคชันสามารถประมวลผลและแสดงผลค่าการตรวจวัดความเร็วการไหลผ่านหน้าจอสมาร์ทโฟนได้ทันที



รูปที่ 5 การตรวจจับวัชพืชสีเหลืองและแสดงผลความเร็วการไหลผิวน้ำ



รูปที่ 6 การตรวจจับขอบน้ำและแสดงความเร็วการไหลผิวน้ำ

5. บทสรุป

การพัฒนาแอปพลิเคชันประมวลผลภาพถ่ายวีดีโอเพื่อใช้วัดความเร็วการไหลผิวน้ำครั้งนี้ เป็นการนำเสนอถึงกระบวนการ วิธีการ ผลการทดสอบการใช้งานแอปพลิเคชันบนสมาร์ตโฟน และได้ทำการตรวจสอบค่าความเร็วการไหลที่ผิวน้ำ กรณีศึกษาที่ลำน้ำชี สถานี CHI016 ซึ่งเป็นลำน้ำธรรมชาติ โดยทำการตรวจจับวัตถุที่ลอยผ่าน เพื่อวัดความเร็วการไหลที่ผิวน้ำจากวัตถุธรรมชาติที่ลอยผ่าน ได้แก่ วัชพืช หรือขอนไม้ ซึ่งมีสีแตกต่างกัน ได้แก่ สีเขียว หรือสีเหลือง โดยแอปพลิเคชันสามารถทำการตรวจวัดได้เมื่อผู้ใช้งานถ่ายภาพวีดีโอ ด้วยการตั้งกล้องจากสมาร์ตโฟน แอปพลิเคชันสามารถรองรับการประมวลผลภาพถ่ายวีดีโอทั้งแนวอนและแนวตั้ง ผลการทดสอบการใช้งานแสดงให้เห็นว่า ค่าความเร็วการไหลผิวน้ำที่วัดได้จากแอปพลิเคชันประมวลผลภาพถ่ายวีดีโอเพื่อใช้วัดความเร็วการไหลผิวน้ำมีเปอร์เซ็นต์ความคลาดเคลื่อนจากการวัดด้วยเครื่อง Acoustic Doppler Current Profiler ระหว่าง 0% – 8% เท่านั้น ซึ่งถือว่ายอมรับได้ เมื่อเทียบกับมุมมองด้านความสะดวก รวดเร็ว และการนำไปใช้งานซึ่งง่ายมาก เมื่อต้องการวัดความเร็วการไหลผิวน้ำในลำน้ำธรรมชาติ นอกจากนั้น ผลจากการศึกษาค้นคว้านี้ ยังสามารถนำไปต่อยอดงานวิจัยอื่นต่อไปได้

กิตติกรรมประกาศ

ขอขอบพระคุณ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลอีสาน และสถาบันสารสนเทศทรัพยากรน้ำ (องค์การมหาชน) ที่ให้การสนับสนุนทุนเพื่อการศึกษาในครั้งนี้

เอกสารอ้างอิง

[1] Adrian, R. J. (1991). Particle-imaging techniques for experimental fluid mechanics, *Annual Review of Fluid Mechanics*, 23(1), 261–304, doi: 10.1146/annurev.fluid.23.1.261.

[2] Khalid, M., Pénarda, L. and Méminb, E. (2019). Optical flow for image-based river velocity estimation. *Flow Measurement and Instrumentation*, 65 (2019), 110-121.

[3] Tauro, F., Petroselli, A., Porfiri, M., Giandomenico, L., Bernardi, G, Mele, F., Spina, D. and Grimaldi, S. (2016). A novel permanent gauge-cam station for surface-flow observations on the Tiber River. *Geoscientific Instrumentation Methods and Data Systems*, 5, 241-251, doi:10.5194/gi-5-241-2016.

[4] Hansen, I., Warriar, R., Satzger, C., Sattler, M, Luethi, B., Peña-Haro, S. and Duester, R. (2017). An innovative image processing method for flow measurement in open channels and rivers. <https://www.semanticscholar.org/paper/An-Innovative-Image-Processing-Method-for-Flow-in-Hansen-Warriar/5b8aab364c9be3266fd87a86d240d5f0aea06f92>, 1-7.

[5] Rozos, E. Dimitriadis, P. Dimitriadis, P., Mazi, K., Katerina Mazi, Lykoudis S., Antonis K. and Koussis, D. (2020). On the Uncertainty of the Image Velocimetry Method Parameters. *Hydrology*, 7(65), doi: 10.3390/hydrology7030065.

[6] Admiraal, D., Stansbury, J. and Haberman, C. (2004). Case study: particle velocimetry in a model of lake Ogallala, *Journal of Hydraulic Engineering*, 130, 599–607.

[7] Hauet, A., Muste, M., and Ho, H.-C. (2009). Digital mapping of riverine waterway hydrodynamic and geomorphic features. *Earth Surface Processes and Landforms*, 34(2), 242–252, doi: 10.1002/esp.1709.

[8] Bechle, A., Wu, C., Liu, W., and Kimura, N. (2012). Development and application of an automated river-estuary discharge imaging system, *Journal of Hydraulic Engineering*, 138, 327–339.

[9] Le Boursicaud, R., Pénard, L., Hauet, A., Thollet, F. and Le Coz, J. (2016). Gauging extreme floods on YouTube: application of LSPIV to home movies for the post-event determination of stream discharges. *Hydrological Processes*, 30(1), 90-105, doi.org/10.1002/hyp.10532.

[10] Dramais, G., Le Coz, J., Camenen, B. and Hauet, A. (2011). Advantages of a mobile LSPIV method for measuring flood discharges and improving stage-discharge curves. *Journal of Hydro-Environment Research*, 5 (4), 301-312.

[11] Tauro, F. (2015). Particle tracers and image analysis for surface flow observations. *Wires.wiley.com, Water*. doi: 10.1002/wat2.1116