

ศึกษาและพัฒนาการกำหนดระยะกรีดเปลือกข้าวโพดของเครื่องปอกเปลือกข้าวโพด ผักอ่อนแบบอัตโนมัติโดยใช้ระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียม

Studying and Developing The Cutting Blade Setting for Automatic Baby Corn Peeling Machines Using Artificial Neural Networks

pron. วิสุวรรณ และสุรพงษ์ นิยมญาติ

ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล, คณะวิศวกรรมศาสตร์

มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, บางเขน, กรุงเทพฯ 10900

บทคัดย่อ

ปัญหาหลักในการแปรรูปข้าวโพดอ่อนด้วยเครื่องอัตโนมัติคือ การกำหนดระยะไฟฟ้าในกรีดเปลือกข้าวโพดผักอ่อนเพื่อปอกเปลือก การกำหนดระยะกรีด ถ้าลึกเกินไป ใบมีดจะกรีดลงไปถึงเนื้อข้าวโพด ทำให้ข้าวโพดเป็นรอย หรือถ้ากำหนดระยะกรีดที่ลึกไม่เกินไป จะทำให้ได้ผักข้าวโพดที่มีเส้นใยติดอยู่กับเนื้อข้าวโพด โดยในห้องสองกรณีนี้ ผักข้าวโพดที่ได้จะไม่มีคุณภาพและไม่ได้ราคาดังนั้นเพื่อเป็นการแก้ปัญหาที่เกิดขึ้น จำเป็นต้องกำหนดระยะไฟฟ้าในกรีดผักอ่อนของข้าวโพดให้พอดีกับขนาดและรูปทรงของข้าวโพดอ่อน

งานวิจัยนี้มีวัตถุประสงค์เพื่อศึกษาและพัฒนาระบบเครื่อข่ายหน่วยประสาทเทียมมากำหนดระยะไฟฟ้า ให้กรีดเปลือกข้าวโพดผักอ่อนได้ลึกพอตัว เพื่อได้กระบวนการผลิตข้าวโพดผักอ่อนที่มีคุณภาพต่อไป

คำสำคัญ : เครื่องปอกเปลือกข้าวโพดผักอ่อน เครื่อข่ายหน่วยประสาทเทียมระบบไฟฟ้า

Abstract

The major problem of baby corn re-production using automatic baby corn peeling machines is to set the cutting blade of the machines to peel baby corns. When the blade is set too deep, baby corns will be marked by the blade. On the other hand, when the blade is set too shallow, the natural web of baby corns can not be removed completely. In both cases, cheap and low quality baby corns are produced. To solve these problems, it is necessary to set the cutting blade of the machine to conform to the shape of the baby corn.

The objectives of the research are to study and develop artificial neural networks to set the cutting blade to peel baby corns efficiently in order to produce high quality baby corns.

Keywords : cutting blade , baby corn , peeling machines

1. บทนำ

ข้าวโพดผักอ่อน เป็นพืชที่มีความสำคัญมากชนิดหนึ่งของประเทศไทย ด้วยราคาน้ำเงินแพะนาเคราะห์สูงกว่าและลังคง

แห่งชาติ ฉบับที่ 8 พ.ศ. 2540-2544 "ได้กำหนดให้ข้าวโพดผักอ่อนเป็นพืชที่อยู่ในแผนพัฒนาทั้งระบบการผลิต การตลาดและการสร้างโรงงาน หันมือเพื่อช่วยเร่งรัดการผลิตสำหรับอุตสาหกรรมและการส่งออก จากศตวรรษของการส่งเสริมการเกษตรพบว่า ปี

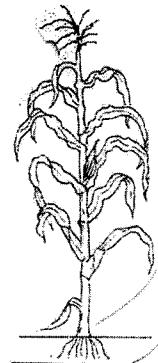
2529-2530 ประเทศไทยมีพื้นที่เพาะปลูกข้าวโพดฝักอ่อนทั้งหมด 55,222 ไร่ ได้ผลผลิต 54,249 ตัน ราคาด้านข้าวโพดฝักอ่อนทั้งเปลือก 2.75 บาท/ก.ก. ต่อมา ในปี 2541-2542 มีพื้นที่เพาะปลูกเพิ่มขึ้นเป็น 169,526 ไร่ ได้ผลผลิต 193,634 ตัน ราคาดีขึ้นเป็น 3.83 บาท/ก.ก. ในปีการเพาะปลูก 2541/42 พื้นที่เพาะปลูกเพิ่มขึ้นถึง 1.39 เท่า ในด้านการจำหน่าย มากกว่าร้อยละ 90 ของปริมาณการผลิต ผลิตเบี้ยนข้าวโพดฝักอ่อนจะบ่อองเพื่อการส่งออก ส่วนตลาดภายในประเทศไทยมีมากนัก อย่างไรก็ตาม ตลาดข้าวโพดฝักอ่อนจะบ่อองหันในและออกประเทศ มีแนวโน้มขยายตัวได้อีก เมื่อจากพฤติกรรมผู้บริโภคที่ให้ความสำคัญกับความสะอาด卫ดีเร็ว อุตสาหกรรมการผลิตข้าวโพดฝักอ่อนจะบ่ออง มีหลักขั้นตอน แต่เรื่องนวนหนึ่งที่สำคัญและเป็นปัญหาคือการปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อนด้วยเครื่องอัตโนมัติ ถ้าเครื่องปอกเปลือกไม่ได้คุณภาพแล้ว ข้าวโพดฝักอ่อนที่ปอกเปลือกแล้วก็ไม่ได้คุณภาพเท่านั้น กระบวนการปอกข้าวโพดฝักอ่อนปอกเปลือกแล้ว เช่น ปี พ.ศ. 2529-2530 ราคา 18.10 บาท/ก.ก. แต่ต่อมา ปี พ.ศ. 2541-2543 ราคากลับลดลงเหลือ 15.22 บาท/ก.ก. ทั้งๆ ที่มีพื้นที่ ข้าวโพดฝักอ่อนไม่ปอกเปลือกมีราคาน้ำหนึ่นแสดงว่าการปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อนมีผลต่อราคางานผลิตผลให้เรื่องนี้ได้มีการศึกษาถูกใช้ในการปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อน หลายครั้ง แต่ยังไม่ได้ผลเป็นที่น่าพอใจ และจากประสบการณ์ของระบบเครือข่ายหน่วยประสานงานที่ยัง ซึ่งในปัจจุบันถูกนำไปประยุกต์ใช้อย่างแพร่หลายในหลายๆ ด้าน ทั้งด้านการแพทย์ การหหาระบบ วิศวกรรม และ อุตสาหกรรม

การทดลองนี้ จึงมีจุดประสงค์เพื่อศึกษาการใช้ประสิทธิภาพของระบบเครือข่ายหน่วยประสานงานที่ยัง ทำการศึกษาถูกใช้ในการปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อน หลายครั้ง โดยทำความรู้จักกับโครงสร้างและคุณภาพของข้าวโพดที่ปอกเปลือกเพื่อให้บริโภคฝักอ่อนหั้งฝัก โดยเก็บเกี่ยวขยะที่ฝักยังเล็กและอยู่น้อย หรือขณะที่ออกใหม่ คือ อยู่ตั้งแต่วันปลูกถึงวันเก็บเกี่ยว ประมาณ 45-50 วัน ขึ้นอยู่กับพันธุ์และชนิดของข้าวโพด ขนาดที่พอดีกับอาหาร ความเร็วในการปอกเปลือกประมาณ 0.8-1.2 ช.ม. ความยาว 8-10 ซ.ม. เส้นรอบวงประมาณ 3.8-4.0 ซ.ม. พันธุ์ที่เหมาะสมควรเป็นพันธุ์ที่มีอุปถัมภ์ มีฝักดก เนื่น ข้าวโพดที่ยืน ข้าวโพดหวาน ซึ่งจะให้ข้าวโพดฝักอ่อนที่มีฝักดก แกนเล็ก รูปร่างสวยงาม ลักษณะที่จะบ่งบอกว่า ข้าวโพดทั้งสองชนิดนี้ ราคาก่อนหักภาษี พันธุ์ที่ดีเช่นมาร์ หมายเลข 6 พันธุ์สุวรรณ 1 และ 6 เพราะเป็นพันธุ์ที่ทนต่อโรคภัยค้าบ้าง และเติบโตเร็วแรง

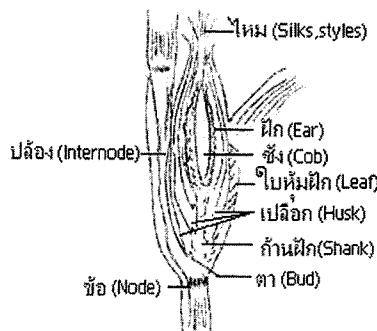
2. ข้อมูล

ข้าวโพดจัดเป็นพืชกลุ่มเดียวกับพวงษ์หยาด มีรากทางวิทยาศาสตร์ว่า *Zea mays L.* เป็นพืชที่มีระบบบำรุงรักษา ไม่มีรากแทรก มีลักษณะเชิงไส้เดือน ลำต้นสูงตั้งแต่ 60 ซ.ม. ขึ้นไป ข้อของข้าวโพดเป็นที่เกิดของราก ลำต้นใหม่และฝัก ปล้องส่วนที่อยู่บนต้นจะ

สั้นและหนา ใบประกอบด้วย กับใบแหลมใบ ดอกจะมีดอกตัวผู้ และตัวเมียแยกกันอยู่คู่ละดอก แต่อยู่ในต้นเดียวกัน



ภาพที่ 1 ต้นข้าวโพด

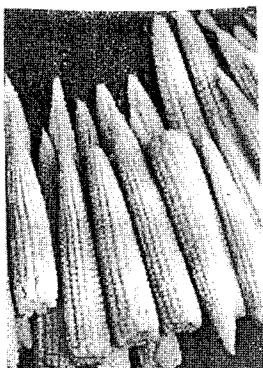


ภาพที่ 2 ส่วนของฝักข้าวโพดตามรายการ

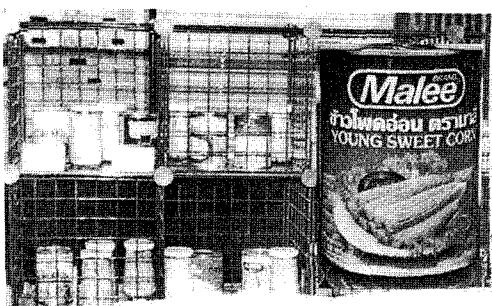
ข้าวโพดฝักอ่อน (Young ear corn หรือ Baby corn) หมายถึงข้าวโพดที่ปอกเปลือกเพื่อให้บริโภคฝักอ่อนหั้งฝัก โดยเก็บเกี่ยวขณะที่ฝักยังเล็กและอยู่น้อย หรือขณะที่ออกใหม่ คือ อยู่ตั้งแต่วันปลูกถึงวันเก็บเกี่ยว ประมาณ 45-50 วัน ขึ้นอยู่กับพันธุ์และชนิดของข้าวโพด ขนาดที่พอดีกับอาหาร ความเร็วในการปอกเปลือกประมาณ 0.8-1.2 ช.ม. ความยาว 8-10 ซ.ม. เส้นรอบวงประมาณ 3.8-4.0 ซ.ม. พันธุ์ที่เหมาะสมควรเป็นพันธุ์ที่มีอุปถัมภ์ มีฝักดก เนื่น ข้าวโพดที่ยืน ข้าวโพดหวาน ซึ่งจะให้ข้าวโพดฝักอ่อนที่มีฝักดก แกนเล็ก รูปร่างสวยงาม ลักษณะที่จะบ่งบอกว่า ข้าวโพดทั้งสองชนิดนี้ ราคาก่อนหักภาษี พันธุ์ที่ดีเช่นมาร์ หมายเลข 6 พันธุ์สุวรรณ 1 และ 6 เพราะเป็นพันธุ์ที่ทนต่อโรคภัยค้าบ้าง และเติบโตเร็วแรง



ภาพที่ 3 ข้าวโพดฝักอ่อน
ที่ยังไม่ได้ปอกเปลือก



ภาพที่ 4 ข้าวโพดฝักอ่อน
ที่ปอกเปลือกแล้ว

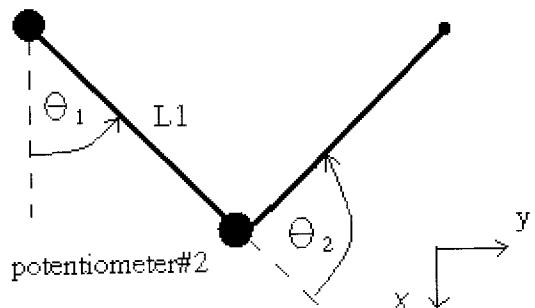


ภาพที่ 5 ข้าวโพดฝักอ่อนแปรรูปในภาชนะบรรจุต่างๆ

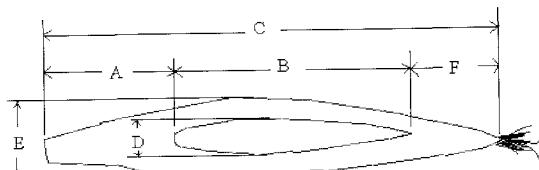
ข้อมูลด้านกายภาพ(ขนาด)ของข้าวโพดฝักอ่อนของการศึกษาวิจัยครั้งนี้ นำมาจากการศึกษาวิจัยเมื่อปี พ.ศ. 2542 ของชุมพูนชัย และ รัฐพล ซึ่งได้ทำการศึกษาสมบัติทางกายภาพของข้าวโพดฝักอ่อนแล้วหัวใจสำคัญในการศึกษาคือ ได้จากการวัดขนาดข้าวโพดฝักอ่อนพันธุ์ ชีบรา-5411 จำนวน 500 ฝัก

อุปกรณ์วัดขนาด ดังแสดงในรูปที่ 6 ถูกออกแบบให้มีลักษณะเป็นแขนหมุน 2 อัน จุดหมุนของแขนอันที่หนึ่งอยู่ก้นที่ส่วนจุดหมุนของแขนอันที่สอง อยู่บนปลายของแขนอันแรก ส่วนปลายแขนอันที่สอง เป็นส่วนที่ใช้วัดตำแหน่งต่างๆบนผักข้าวโพดแขนน้ำหนักติดตั้งอยู่บนพลาสติกใส และ ข้าวโพดฝักอ่อนที่ต้องการวัด จะถูกผ่าครึ่งแล้วยึดติดไว้ด้านใต้ของแผ่นพลาสติกนี้โดยใช้ตัวน้ำหนักที่ถูกผ่าหายชิ้น เลื่อนแขนไปยังตำแหน่งต่างๆบนพื้นที่ที่กำหนด ค่าองค์ที่เปลี่ยนแปลง จะทำให้เกิดการเปลี่ยนแปลงค่า Voltage ของ Potentiometer ส่องสว่างที่อยู่บนแขน นำมาหาค่าที่ได้มาคำนวณเป็นค่าระยะต่างๆ ของข้าวโพดฝักอ่อนที่ต้องการดังแสดงในรูปที่ 7

potentiometer#1



ภาพที่ 6 การวัดระยะต่างๆบนผักข้าวโพดอ่อน



ภาพที่ 7 ค่าระยะภายในและภายนอกของข้าวโพดฝักอ่อน

โดย

- A เป็นขนาดความยาวของข้าวโพดฝักอ่อน
 B เป็นขนาดความยาวของเนื้อข้าวโพดฝักอ่อน
 C เป็นขนาดความยาวรวมของฝักข้าวโพดฝักอ่อน
 D เป็นขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางที่ใหญ่ที่สุดของเนื้อข้าวโพดฝักอ่อน
 E เป็นขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางที่ใหญ่ที่สุดของฝักข้าวโพดฝักอ่อน
 F เป็นขนาดความยาวส่วนปลายของฝักที่เป็นหัวเรื่องส่วนปลายของเปลือก

จากข้อมูลที่ได้เมื่อนำมาหาความสัมพันธ์ของขนาดภายนอกและขนาดภายนอก ด้วยวิธี Linear Regression ได้ผลความสัมพันธ์ดังตารางที่ 1

y-x	$y = mx+c$		
	m	x	R^2
A-C	0.5696	-8.3590	0.7458
B-C	0.2594	4.8051	0.2158
D-C	0.0248	1.1496	0.0706
F-C	0.1677	3.6375	0.0852
A-E	1.9295	-0.7322	0.1838
B-E	2.5310	2.8960	0.4411
D-E	0.3994	0.4542	0.3932
F-E	-0.7822	10.2817	0.0398

D-E	0.7168	0.7562	0.4146
F-E	11.0720	-0.3137	0.0359

ตารางที่ 1 ความสัมพันธ์ของระยะภายนอกและภายนอกของข้าวโพดฝักอ่อน

y-x	$y = ae^{mx}$		
	a	m	R^2
A-C	0.3876	0.1079	0.7420
B-C	6.1851	0.0239	0.2156
D-C	1.2277	0.0144	0.0719
F-C	4.3738	0.0229	0.0912
A-E	1.6887	0.3570	0.1745
B-E	5.1750	0.2339	0.4436
D-E	0.8172	0.2330	0.4032
F-E	10.4810	-0.0965	0.0348

จากความสัมพันธ์ที่ได้ พบว่าสมการมีลักษณะเชิงเส้นสูง ดังนั้นจึงกล่าวได้ว่า สมการที่คำนวณได้โดยมีสมมติฐานว่า ความสัมพันธ์ของทั้งสามตัวแปร เป็นแบบเชิงเส้นนั้น จึงไม่สามารถนำไปใช้ได้อย่างถูกต้องสมบูรณ์

3. อุปกรณ์และวิธีการ

งานวิจัยนี้ ใช้เครื่องคอมพิวเตอร์ Pentium III ความเร็ว 733MHz ในการประมวลผลโปรแกรม Neural Networks Toolbox version 3 ของ ชุดโปรแกรม MATLAB รุ่น 6.5 โดยออกแบบระบบเครื่องข่ายหน่วยประสาทเทียม ให้มีโครงสร้างแบบ Backpropagation มีการเรียนรู้แบบ Supervised Learning โดยอัลกอริทึมแบบ Lavenberg-Marquardt เพื่อหาความสัมพันธ์ระหว่างระยะภายนอกและระยะภายนอกของข้าวโพดฝักอ่อน แล้วนำกำหนดระยะเวลาเม็ดเพื่อกรีดเปลือกข้าวโพด โดยกำหนดให้ตัวแปรต้น (Input) คือระยะภายนอกของข้าวโพดฝักอ่อน ประกอบด้วย A (ความยาวของหัวของข้าวโพดฝักอ่อน), C (ความยาวรวมของฝักข้าวโพดฝักอ่อน), และ E (เส้นผ่าศูนย์กลางที่ใหญ่ที่สุดของ

y-x	$y = ax^m$		
	a	m	R^2
A-C	0.0013	2.6022	0.7466
B-C	1.7557	0.5773	0.2175
D-C	0.5750	0.3479	0.0723
F-C	1.2906	0.5575	0.0934
A-E	1.4553	1.1142	0.1661
B-E	4.5580	0.7550	0.4515

ผักช้าวโพดผักอ่อน) และตัวแปรตาม(Output) คือระยะภายในของช้าวโพดผักอ่อน ประกอบด้วย B (ความยาวของเนื้อช้าวโพดผักอ่อน) และ F (ความยาวส่วนปลายของผักที่เป็นเนื้อสังค์ส่วนปลายของเปลือก)

โครงสร้างของระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียมที่นำมาใช้ ประกอบด้วยชั้นการทำงานทั้งหมด 3 ชั้น คือ

ชั้นแรก คือชั้นป้อนข้อมูล (Input Layer) จะรับค่าป้อนเข้า(Input) 2 ค่า คือ ค่า C ซึ่งมีช่วงค่าข้อมูลเท่ากับ มีช่วง 18.049-29.949 เซนติเมตร และ ค่า E ซึ่งมีช่วงค่าข้อมูลเท่ากับ 2.356 – 4.343 เซนติเมตร

ชั้นกลาง คือชั้นซ่อน (Hidden Layer) ประกอบด้วยหน่วยทำงาน (node) ซึ่งมีพังก์ที่นักการตัดสินใจแบบ Bayes หรือ Bayesian เน้นเชิงม oy จำนวนหน่วยทำงานในชั้นนี้ มีตั้งแต่ 2, 4, 5, 7, 9, 11, 13 และ 15 node ตามลำดับ

ชั้นสุดท้าย คือชั้นแสดงข้อมูล (Output Layer) จะประกอบด้วยหน่วยทำงานซึ่งมีพังก์ที่นักการตัดสินใจแบบบิโนyer และจะให้ค่าผล (Output) 3 ค่า คือ ค่า A ซึ่งมีช่วงค่าข้อมูลระหว่าง 1.887 – 9.275 เซนติเมตร, ค่า B ซึ่งมีช่วงข้อมูลระหว่าง 7.983 – 13.783 เซนติเมตร, และ ค่า D ซึ่งมีช่วงข้อมูลระหว่าง 1.082 – 2.364 เซนติเมตร

จากการทดลองสอนระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียม เสือรังตันผลพบว่า ประสิทธิภาพของระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียมจะคงที่ในช่วงการสอนที่ 1000-1500 รอบ (Epoch) ดังนั้น จึงกำหนดการสอนระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียมไว้ที่ 1000 รอบ ซึ่งต่อไปนี้จะแสดงผลที่ได้จากการทดลองตั้งแต่การทดลองที่ 1 ถึงการทดลองที่ 4

การทดลองที่ 1

จัดกลุ่มข้อมูลเป็นชุดสอนและชุดทดสอบ พบว่า ไม่เกิดปัญหา one to many ดังนั้นจึงจัดแบ่งข้อมูลเป็นชุดสอน จำนวน 250 ข้อมูล และชุดทดสอบจำนวน 250 ข้อมูล จากนั้นทำการ Normalize ค่าข้อมูลของทั้ง Input และ Output ให้มีค่าอยู่ในช่วง 0 - 1 โดยยังคงใช้ค่าความละเอียดของข้อมูล (Resolution) เท่าเดิมคือ ทศนิยม 3 ตำแหน่ง และกำหนดช่วงค่าความคลาด

เคลื่อนที่ยอมรับได้ (Threshold) ไว้เท่ากับ $\pm 5\%$ พบว่า ระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียมที่มีโครงสร้างประกอบด้วย 1 ชั้น

ชั้น โดยมีจำนวนหนอนในชั้นซ่อนเท่ากับ 5 โนนด มีประสิทธิภาพในการทำงานสูงสุด คือ 36%, 52%, 50% สำหรับการทำนายค่า A, ค่า B, ค่า D ของชุดข้อมูลการสอน และ 37%, 50%, 48% สำหรับการทำนายค่า A, ค่า B, ค่า D ของชุดข้อมูลการทดสอบ ดังแสดงในตารางที่ 2

ตารางที่ 2 แมร์เซิล์ข้อมูลที่ถูกต้องของการทดลองที่ 1

Input Node	Hidden Node	Output Node	โครงสร้าง		แมร์เซิล์ข้อมูลที่ถูกต้อง					
			ข้อมูลสอน			ข้อมูลทดสอบ				
			A	B	D	A	B	D		
2	5	3	36	52	50	37	50	48		
2	7	3	36	53	50	36	50	44		
2	9	3	36	54	52	38	49	42		
2	11	3	34	56	53	38	48	43		
2	13	3	44	57	52	35	44	44		
2	15	3	36	56	51	36	51	44		

จะเห็นได้ว่าค่าประสิทธิภาพที่ได้มาต่ำ จากการตรวจสอบพบว่า เกิดจากข้อมูลของชุดค่า A ซึ่งในกฎการทำงานให้ผลการสอนที่ต่ำ และเมื่อกลับไปตรวจสอบข้อมูลชิบที่นำมาใช้ พบว่า ช่วงของข้อมูลมีการกระจายตัวที่กว้างผิดปกติ ทั้งนี้อาจเนื่องมาจากข้อผิดพลาดในการเก็บข้อมูล เนื่องจากค่า A นั้น จะมีค่าขั้นกับการหักหัวฟัก ซึ่งเป็นค่าที่ไม่แน่นอน ดังนั้นในการทดลองที่ 2 เป็นต้นไป จึงตัดตัวแปร A ออก

การทดลองที่ 2

กำหนดให้ค่า Input และ Output ยังเป็นไปตามเงื่อนไข ของการทดลองที่ 1 แต่ลด Output จาก 3 ค่า ให้เหลือเพียง 2 ค่า คือค่า B และ ค่า D และกำหนดค่าช่วงค่าความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้โดยให้มีค่าเท่ากับ $\pm 0.5cm$ สำหรับค่า B และ $\pm 0.3cm$ สำหรับค่า D พบว่า ระบบเครือข่ายหน่วยประสาทเทียมที่มีโครงสร้างประกอบด้วย 1 ชั้นซ่อน โดยมีจำนวนหนอน ในชั้นซ่อนเท่ากับ 11 โนนด มีประสิทธิภาพในการทำงานสูงสุด คือ 57% และ 38% สำหรับการทำนาย ค่า B และ ค่า D ของชุดข้อมูลการสอน และ 40% และ 32% สำหรับการทำนายค่า B และ

ค่า D ของชุดข้อมูลการทดสอบ ดังแสดงในตารางที่ 3

ว่า ระบบเครือข่ายหน่วยประสานเที่ยม สามารถทำงานได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น

ส่วนการกำหนดค่าความลักษณะของข้อมูล (Resolution) และ ค่าความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้ให้เหมาะสม (Tolerant) ที่มีผลต่อประสิทธิภาพการทำงานของระบบเครือข่ายหน่วยประสานเที่ยม เช่นเพิ่มประสิทธิภาพ การทำงานของระบบเครือข่ายหน่วยประสานเที่ยมผู้จัดจึงมีข้อเสนอแนะดังต่อไปนี้

- ข้อมูลที่นำมาสอนให้ระบบเครือข่ายหน่วยประสานเที่ยม ต้องเป็นข้อมูลที่มุ่งที่มีความเที่ยง (Reliability) สูง
- ศึกษาถึงมิติขนาดอื่นๆของผู้ใช้เพื่อปรับปรุงผู้ใช้จึงมีข้อเสนอแนะดังต่อไปนี้
- ศึกษาถึงตัวแปรอื่นๆ ซึ่งอาจมีความสัมพันธ์กับข้อมูลที่ต้องการ เช่น น้ำหนักของผู้ใช้เพื่อปรับปรุง
- ศึกษาถึงชนิด โครงสร้าง และการทำงานแบบอื่นๆ ของระบบเครือข่ายหน่วยประสานเที่ยม

5. เอกสารและสิ่งอ้างอิง

- [1] กรมส่งเสริมการเกษตร , ข้าวโพด, เอกสารวิชาการเล่ม 4 กรมวิชาการเกษตร กระทรวงเกษตรและสหกรณ์ , 2524.
- [2] กรมส่งเสริมการเกษตร , ข้อมูลพื้นที่เพาะปลูกและผลผลิตข้าวโพดฝักอ่อน ปีการเพาะปลูก 2529 – 2541. กรุงเทพมหานคร : กระทรวงเกษตรและสหกรณ์ , 2529 – 2541.
- [3] กฤษณา ศิริผล และ วิชชุ วงศ์อุปราชา , การพัฒนาเครื่องปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อน, รายงานวิศวกรรมเกษตร ภาควิชาชีววิศวกรรมเกษตร คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตกำแพงแสน , 2538.
- [4] นิติพงษ์ อรุ่ำเรือง และ เทวนทร์ หัชลีพันดา , การศึกษาเครื่องปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อนแบบบึงอัตโนมัติ, โครงการวิจัยและพัฒนา สถาบันวิจัยและพัฒนาฯ ประจำปี พ.ศ. ๒๕๔๗
- [5] กองบรรณาธิการเฉพาะกิจฐานเกษตรกรรม, ข้าวโพดฝักอ่อน, สำนักพิมพ์ฐานเกษตรกรรม กรุงเทพฯ , 2530.
- [6] ฉัตรชัย โภพารกิจอนันต์ , การวิเคราะห์เศรษฐกิจการผลิตข้าวโพดฝักอ่อนและอุปสงค์การส่งออกของไทย. วิทยานิพนธ์ปริญญาโท, มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ , 2544.
- [7] ชมพูนุช ชีววิทยุ และ รัฐพล พงษ์พาณิช , การศึกษาลักษณะทางกายภาพของข้าวโพดฝักอ่อนสำหรับการออกแบบกลไกกรีดฝัก, โครงการนวัตกรรมเกษตร ภาควิชาชีวกรรมเกษตร คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตกำแพงแสน , 2542.
- [8] ชมพูนุช ชีววิทยุ, รัฐพล พงษ์พาณิช และ อนุพันธ์ เทอดดวงศรรุกุล , การศึกษาลักษณะทางกายภาพของข้าวโพดฝักอ่อนสำหรับการออกแบบกลไกกรีดฝัก , วิศวกรรมสาร มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ฉบับที่ 45 : 79 – 87 , 2545.
- [9] ประภาครี สิงหารัตน์, ยงยุทธ พลับจะปะ, ุณิชัย พูลภากวัฒน์ และ อภิชัย ศรีสมทอง , รายงานผลการวิจัยเรื่องเครื่องตัดข้าวและขนาดหั้งความยาวและเส้นผ่าศูนย์กลางข้าวโพดฝักอ่อนที่ปอกเปลือกแล้ว, ภาควิชาชีวกรรมอาหาร มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตกำแพงแสน , 2545.
- [10] ประยุทธ์ สุวรรณชีวกร และ อเนก สุขเจริญ , รายงานการวิจัยและพัฒนาโครงการเครื่องปอกเปลือกข้าวโพดฝักอ่อน, มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตกำแพงแสน และ คุณย์เครื่องจักรกลการเกษตรแห่งชาติ, 2536.
- [11] ประسن ອິນสุวรรณ, วิรัตน์ คล่องพาณิช และ สมชาย พัฒนา , รายงานการวิจัยเครื่องจักรตันแบบสำหรับขบวนการกรีด คัต และ ลากข้าวโพดฝักอ่อน, ภาควิชาชีวกรรม คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเชียงใหม่, 2541.
- [12] สุวรรณ หอมหวาน, อนุพันธ์ เทอดดวงศรรุกุล, โสฬส จิรา

เกษตรศาสตร์ วิทยาเขตกำแพงแสน และ ศูนย์เครื่อง
จักรกลการเกษตรแห่งชาติ , 2540.

- [13] Howard, D.B. and B. Mark , Neural Network Toolbox for use with MATLAB. 5 , The Math Works Inc , 1998.
- [14] Martin, H.T., D.B. Howard and B. Mark , Neural Network Design , PWS Publishing Company, Boston , 1995.