

บทที่ 3

วิธีดำเนินงานวิจัย

วิทยานิพนธ์นี้ มุ่งเน้นการออกแบบ พัฒนาลำดับขั้นตอน และหาประสิทธิภาพของวิธีการ วงจรกรองมัธยฐานปรับปรุง ซึ่งใช้สำหรับการตรวจหาการกักร่อนบริเวณขอบล่างที่อปซิลด์ของ ภาพโฟลทิฟ เพื่อนำไปสู่การตรวจหาการกักร่อนบริเวณที่อปซิลด์ของภาพโฟลทิฟแบบอัตโนมัติ โดยมีรายละเอียดวิธีดำเนินงานวิจัย ดังต่อไปนี้

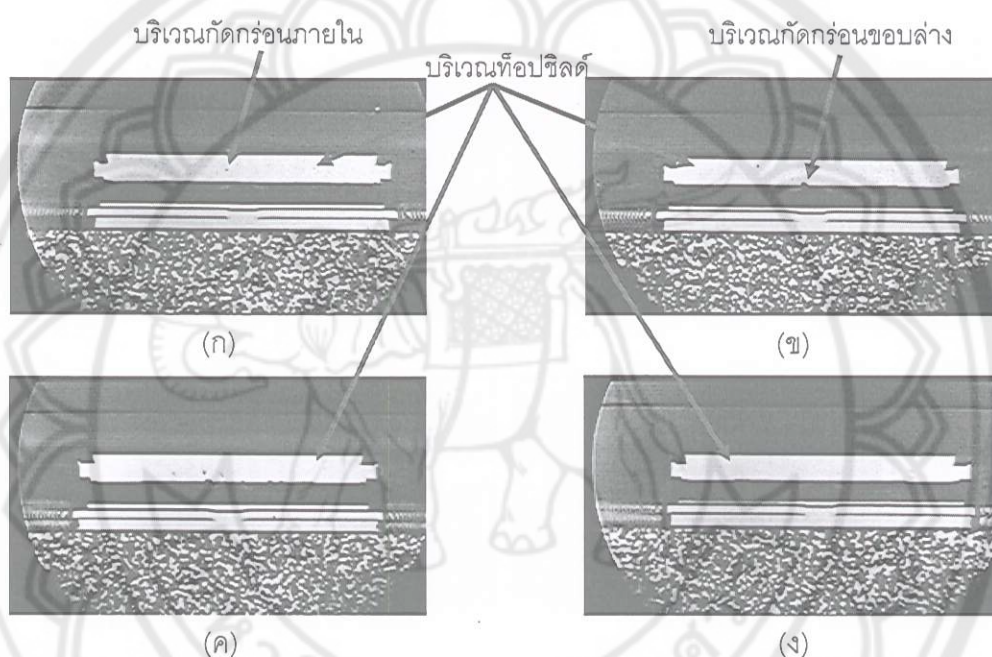
ศึกษาทฤษฎีและทบทวนวรรณกรรมที่เกี่ยวข้อง

ศึกษา ค้นคว้า และรวบรวมข้อมูลจากเอกสาร ตำรา บทความและงานวิจัยที่เกี่ยวข้องทั้ง ในประเทศและต่างประเทศที่เกี่ยวข้อง จำนวน 12 เรื่อง ตามที่ได้กล่าวมาแล้วในบทที่ 2 เพื่อนำมา ประยุกต์ใช้ในการออกแบบและพัฒนาลำดับขั้นตอนในการสร้างคุณลักษณะเด่นการหาอัตราส่วน สัญญาณข้อมูลขาออกวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงต่อสัญญาณรบกวนของบริเวณขอบล่างที่อป ซิลด์ โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อที่จะได้นำคุณลักษณะเด่นที่พัฒนาขึ้นมาไปใช้ทดแทนสอง คุณลักษณะเด่นเดิมที่ได้ทำการพัฒนามาก่อนหน้านี้ ในการตรวจหาการกักร่อนของบริเวณขอบ ล่างที่อปซิลด์ของภาพโฟลทิฟได้อย่างมีประสิทธิภาพ และสามารถนำวิธีการที่นำเสนอรวมกับ คุณลักษณะเด่นที่ใช้สำหรับหาพื้นที่การกักร่อนภายในบริเวณที่อปซิลด์ เพื่อตรวจหาการกักร่อน บริเวณที่อปซิลด์ของภาพโฟลทิฟต่อไป

ศึกษาการกักร่อนบริเวณที่อปซิลด์ของโฟลทิฟ

บริษัท เวสเทิร์นดิจิตอล (ประเทศไทย) จำกัด ทำการตรวจสอบการกักร่อนบริเวณที่อป ซิลด์ของโฟลทิฟ โดยเริ่มมองภาพชิ้นงานขนาด 2,048 x 2,048 พิกเซลผ่านจอมอนิเตอร์ที่รับมาจาก กล้องจุลทรรศน์ชนิดแสงดียูวีที่มีกำลังขยาย 1,200 เท่า เพื่อวิเคราะห์ตรวจหาการกักร่อนกับระดับ มาตรฐานขั้นต่ำของบริษัทว่าชิ้นงานนั้นผ่านมาตรฐานหรือไม่ โดยพนักงานหนึ่งคน มีหน้าที่ในการ ตรวจสอบการกักร่อนหนึ่งอย่าง การตรวจสอบชิ้นงานทีละชิ้น เมื่อพนักงานต้องตรวจสอบการกักร่อนของโฟลทิฟในปริมาณมาก ทำให้ต้องใช้เวลาานาน รวมทั้งต้องมองผ่านจอมอนิเตอร์อยู่ ตลอดเวลา จึงทำให้เกิดความเหนื่อยล้าของผู้ตรวจสอบทั้งร่างกายและสายตา จนอาจทำให้ชิ้นงานที่ มีการกักร่อนไม่ผ่านมาตรฐานถูกส่งออกไปยังท้องตลาดและอาจเกิดปัญหาในอนาคตขึ้นได้

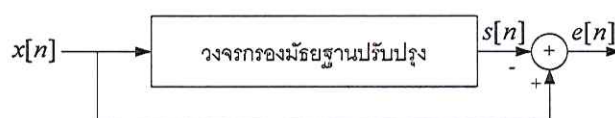
ส่วนหัวเขียนของฮาร์ดดิสก์ มักเกิดการกัดกร่อนขึ้นบริเวณทอปซิลด์ของโพลทิฟอัน เนื่องมาจากการเกิดออกไซด์ของโลหะผสมโคบอลในขั้นตอนการผลิต การกัดกร่อนที่เกิดขึ้นมีสองลักษณะคือการกัดกร่อนที่เกิดขึ้นภายในบริเวณทอปซิลด์ดังแสดงไว้ในภาพ 4(ก) กับการกัดกร่อนที่เกิดขึ้นบริเวณขอบล่างดังแสดงไว้ในภาพ 4(ข) ในบางครั้ง อาจมีการกัดกร่อนเกิดขึ้นทั้งสองลักษณะพร้อมกันดังแสดงไว้ในภาพ 4(ค) หากไม่มีการกัดกร่อนเกิดขึ้นแล้วภายในบริเวณทอปซิลด์และขอบล่างจะไม่มีรอยดำนังแสดงไว้ในภาพ 4(ง)



ภาพ 4 โพลทิฟแบบกัดกร่อน (ก) ภายใน (ข) ขอบล่าง (ค) สองส่วน และ (ง) แบบปกติ

ออกแบบวิธีการวงจรรองมัลติฐานปรับปรุง

วงจรรองมัลติฐานปรับปรุง เป็นวงจรรองที่ใช้สำหรับตรวจจับสัญญาณรบกวนที่มีลักษณะคล้ายกับรูปอิมพัลส์ จุดเด่นของวิธีนี้คือตำแหน่งสัญญาณรบกวนอิมพัลส์จะถูกตรวจจับด้วยวงจรรองมัลติฐานควบคู่กับการระบุค่าขีดเริ่มเปลี่ยนที่เหมาะสม ทำให้สามารถตรวจหาตำแหน่งสัญญาณรบกวนอิมพัลส์ได้ดีกว่าวงจรรองมัลติฐานทั่วไป



ภาพ 5 แผนภาพขั้นตอนการทำงานของวงจรรองมัลติฐานปรับปรุง

จากแผนภาพขั้นตอนการทำงานวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงในภาพ 5 เมื่อป้อนลำดับข้อมูลพิกัดแนวตั้งของขอบล่างท็อบซิลด์ $\{x[n]\}$ ให้กับวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุง ทำให้ได้รับผลตอบสนองลำดับข้อมูลขาออก $\{s[n]\}$ ซึ่งมีคุณลักษณะเพิกเฉยต่อข้อมูล ณ บริเวณหรือตำแหน่งสัญญาณรบกวนอิมพัลส์ จึงมีผลทำให้ลำดับข้อมูล $\{e[n]\}$ ซึ่งเป็นผลต่างระหว่าง $\{x[n]\}$ และ $\{s[n]\}$ สามารถระบุตำแหน่งสัญญาณรบกวนอิมพัลส์ได้

สำหรับการวิเคราะห์ห้วงวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงที่มีอันดับ q ซึ่งเป็นเลขจำนวนเต็มคี่ เมื่อป้อนข้อมูลด้านขาเข้า $x[n]$ สามารถผลิตข้อมูลด้านขาออก $s[n]$ ของวงจรกรอง ได้ตามขั้นตอนดังนี้

ขั้นตอนที่ 1: หาค่ามัธยฐาน $\mu[n]$ ของ $q-1$ ข้อมูล

$$\left\{ x \left[n - \left(\frac{q-1}{2} \right) \right], \dots, x[n-1], x[n+1], \dots, x \left[n + \left(\frac{q-1}{2} \right) \right] \right\} \quad (11)$$

ขั้นตอนที่ 2: เรียงข้อมูลในความสัมพันธ์ (10) จากค่าน้อยไปค่ามาก จะได้ผลลัพธ์ดังนี้

$$\{\hat{x}_1[n], \hat{x}_2[n], \dots, \hat{x}_{q-2}[n], \hat{x}_{q-1}[n]\} \quad (12)$$

ขั้นตอนที่ 3: หาผลต่าง $d_i[n]$ ระหว่างข้อมูลในลำดับข้อมูล (12) กับค่า $x[n]$ จะได้ผลลัพธ์ดังนี้

$$d_i[n] = \begin{cases} \hat{x}_i[n] - x[n] & , \quad x[n] \leq \mu[n] \\ x[n] - \hat{x}_{q-1-i}[n] & , \quad x[n] > \mu[n] \end{cases} \quad (13)$$

โดยที่ $i = 1, 2, \dots, 0.5(q-1)$

ขั้นตอนที่ 4: หาดำแหน่งสัญญาณรบกวน กล่าวคือตำแหน่ง $n = n_0$ ที่ทำให้ผลผลต่างทั้งสอง $d_{0.5(q-1)}[n]$ และ $d_{0.5(q-3)}[n]$ มากกว่าค่าขีดเริ่มเปลี่ยน T โดยที่ T คือ ค่าขีดเริ่มเปลี่ยนการกีดกรองที่เหมาะสมที่เกิดขึ้นบริเวณขอบล่างท็อบซิลด์

ขั้นตอนที่ 5: หาข้อมูลด้านขาออกของวงจรกรอง ได้ว่า

$$s[n] = x[n] \text{ ถ้าไม่มี } n_0 \text{ หรือ } s[n] = \mu[n] \text{ ถ้ามี } n_0 \quad (14)$$

ขั้นตอนที่ 6: หาข้อมูลตำแหน่งสัญญาณรบกวนอิมพัลส์ได้ว่า

$$e[n] = x[n] - s[n] \quad (15)$$

ในการศึกษาของวิธีการนี้ มีวัตถุประสงค์เพื่อหาค่าที่เหมาะสมของวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงเพื่อนำไปใช้ตรวจสอบบริเวณขอบล่างที่อปซิดส์ของภาพโพลาทิฟ โดยเริ่มจากการนำลำดับข้อมูลตำแหน่งขอบล่างที่อปซิดส์ของภาพโพลาทิฟทั้งหมด 647 ภาพ ซึ่งได้รับเป็นลำดับตำแหน่งข้อมูลขอบล่างที่อปซิดส์จากภาพโพลาทิฟแบบกัตก้อน 329 ลำดับข้อมูล และ ลำดับข้อมูลตำแหน่งขอบล่างที่อปซิดส์จากภาพโพลาทิฟแบบไม่กัตก้อน 318 ลำดับข้อมูล ต่อมานำลำดับข้อมูลขาเข้า $\{x[n]\}$ ทั้งหมด 647 ลำดับข้อมูล บ้อนเข้าวงจรมัธยฐานปรับปรุงได้เป็นลำดับข้อมูลขาออก $\{s[n]\}$ โดยนำลำดับข้อมูลขาออกที่ได้รับทั้งหมดหาค่าอัตราส่วนสัญญาณข้อมูลขาออกวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงต่อสัญญาณรบกวน (SNR) ตามสมการที่ 10 หลังจากนั้นใช้ค่าของ SNR จำแนกการกัตก้อนขอบล่างบริเวณที่อปซิดส์

ในการออกแบบวงจรมัธยฐานปรับปรุงที่พัฒนาขึ้นนี้ ค่าของ T และ q ที่เหมาะสมหาได้จากการทดลองโดยการเรียนรู้จากลำดับข้อมูลภาพทั้งหมด 647 ลำดับข้อมูลจาก 400,752 กรณี แต่ละกรณีได้จากการเพิ่มค่า T ที่ละ 0.005 ตั้งแต่ 0.01 จนถึง 0.35 และเพิ่มค่า q ที่ละ 2 ตั้งแต่ 5 จนถึง 99 พร้อมใช้ค่าของ SNR เพิ่มทีละ 1 dB ตั้งแต่ 30 dB จนถึง 150 dB จำแนกการกัตก้อนขอบล่างบริเวณที่อปซิดส์ ต่อมาเลือกค่า T และ q ในแต่ละกรณีของ SNR ที่ได้รับค่าความถูกต้องสูงสุด จะทำให้ได้รับค่าของ T และ q หลังจากนั้นเลือกค่าของ T และ q ที่เหมาะสม ณ ค่าความถูกต้องสูงสุด

ออกแบบและพัฒนาขั้นตอนการตรวจหาการกัตก้อนบริเวณที่อปซิดส์ของภาพโพลาทิฟ

ในการตรวจสอบการกัตก้อนของโพลาทิฟแบบอัตโนมัติ ได้ดำเนินการออกแบบและพัฒนาลำดับขั้นตอนออกเป็น 6 ส่วน คือ ส่วนจัดเตรียมภาพโพลาทิฟ ส่วนสร้างภาพแม่แบบต้นฉบับ ส่วนเลือกบริเวณที่อปซิดส์ ส่วนสร้างคุณลักษณะเด่น ส่วนตัดสินใจในการตรวจสอบการกัตก้อน และ ส่วนวัดประสิทธิภาพของขั้นตอนการตรวจสอบการกัตก้อน โดยมีรายละเอียดแต่ละส่วนดังต่อไปนี้

ส่วนจัดเตรียมภาพโพลาทิฟ

ในส่วนนี้ ได้จัดเตรียมภาพโพลาทิฟชนิดรากอนฟลายซึ่งมีขนาด 2,048 x 2,048 พิกเซล ที่ได้จากกล้องจุลทรรศน์ชนิดแสงเดียวของบริษัท เวสเทิร์นดิจิตอล (ประเทศไทย) จำกัด จำนวน 647 ภาพซึ่งแบ่งออกเป็น 289 ภาพโพลาทิฟที่ไม่เกิดการกัตก้อนและ 358 ภาพโพลาทิฟที่เกิดการกัตก้อน

กร่อน และเตรียมภาพทั้งหมดที่จะนำไปใช้ในส่วนสร้างภาพแม่แบบต้นฉบับและส่วนเลือกบริเวณหัวอ่านที่สนใจต่อไป

ส่วนสร้างภาพแม่แบบต้นฉบับ

ผู้เชี่ยวชาญเลือกภาพบริเวณที่อปซิลด์ที่ดีที่สุด จำนวน 1 ภาพจากภาพโพลิททิฟไม่เกิดการกัดกร่อนจำนวน 289 ภาพ ทำให้ได้รับภาพโพลิททิฟไม่กัดกร่อนที่มีขนาด $2,048 \times 2,048$ พิกเซล ต่อมาผู้เชี่ยวชาญเลือกเฉพาะบริเวณที่ต้องการตรวจสอบ (หรือบริเวณที่อปซิลด์ของโพลิททิฟ) ทำให้ได้รับขนาดภาพลดลงเป็น $1,200 \times 200$ พิกเซล เพื่อใช้เป็นภาพแม่แบบต้นฉบับ

ส่วนเลือกบริเวณที่อปซิลด์

ในขั้นตอนนี้ได้ออกแบบและพัฒนาโปรแกรมซึ่งใช้สำหรับรับภาพทดสอบ (ภาพโพลิททิฟที่มีขนาด $2,048 \times 2,048$ พิกเซล) และรับภาพแม่แบบต้นฉบับ (ภาพบริเวณที่อปซิลด์ที่มีขนาด $1,200 \times 200$ พิกเซล) มาทำการคำนวณหาตำแหน่งบริเวณที่อปซิลด์ของภาพทดสอบด้วยวิธีการหาค่าสหสัมพันธ์สูงสุดตามที่กล่าวมาแล้วในบทที่ 2 ทำให้ได้รับภาพทดสอบระดับเทาที่มีเฉพาะบริเวณที่อปซิลด์และมีขนาดของภาพ $1,200 \times 200$ พิกเซล ต่อมาได้ออกแบบและพัฒนาโปรแกรมซึ่งใช้สำหรับการแปลงภาพผลลัพธ์ระดับเทาเป็นภาพไบนารีด้วยวิธีการกำหนดค่าขีดเริ่มเปลี่ยนแบบอัตโนมัติตามที่ได้กล่าวมาแล้วในบทที่ 2 ผลลัพธ์ที่ได้จะเป็นภาพที่อปซิลด์ขาวดำของโพลิททิฟซึ่งนำมาทดสอบ

ส่วนสร้างคุณลักษณะเด่น

จากการเรียนรู้และตรวจสอบลักษณะการกัดกร่อนบริเวณที่อปซิลด์ของโพลิททิฟ ได้มีแนวคิดในการออกแบบและพัฒนาโปรแกรมซึ่งใช้สำหรับการสร้างคุณลักษณะเด่นที่ใช้ในการตรวจสอบการกัดกร่อนบริเวณที่อปซิลด์ สามารถสร้างคุณลักษณะเด่น 2 คุณลักษณะที่ครอบคลุมการตรวจสอบการกัดกร่อนได้ดังนี้

1. คุณลักษณะเด่นในการระบุการกัดกร่อนขอบล่างของบริเวณที่อปซิลด์

นำภาพที่อปซิลด์ขาวดำที่มีขนาด $1,200 \times 200$ พิกเซลที่ได้รับจากส่วนเลือกของบริเวณที่อปซิลด์ มาหาขอบล่างและขอบบนของบริเวณที่อปซิลด์ด้วยวิธีแคนนี่ตามที่ได้กล่าวมาแล้วในบทที่ 2 ต่อมาทำการหาอัตราส่วนสัญญาณข้อมูลขาออกวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงต่อสัญญาณรบกวนตามสมการที่ (10) เพื่อสร้างเป็นคุณลักษณะเด่น 1 ซึ่งใช้สำหรับการระบุการกัดกร่อนขอบล่างของบริเวณที่อปซิลด์ คุณลักษณะเด่นที่พัฒนาขึ้นมีความแตกต่างจากวิธีการที่นำเสนอโดยสมเจตน์และคณะ (Somjate, et al. 2012) ซึ่งใช้วิธีการวัดความยาวขอบล่างบริเวณที่อปซิลด์โดยการกำหนดรหัสลูกโซ่ เมื่อการกัดกร่อนมีขนาดเล็ก วิธีการวัดความยาวไม่สามารถจำแนกการกัดกร่อนได้ และใช้วิธีการนับจำนวนตำแหน่งกัดกร่อนบริเวณขอบล่างบริเวณที่อปซิลด์

โดยการหาผลต่างของตำแหน่งขอบล่างตามแนวแกนตั้ง เมื่อเกิดการกีดกร่อนลักษณะบิ่นว่า เล็กน้อย หรือ มีความชันเส้นโค้งน้อย วิธีการนับจำนวนตำแหน่งกีดกร่อนไม่สามารถจำแนกการกีดกร่อนได้ ดังนั้นผู้วิจัยพัฒนาวิธีการใหม่ที่สามารถเพิ่มศักยภาพในการตรวจสอบจุดกีดกร่อนที่มีความบกพร่องในลักษณะกีดกร่อนขนาดเล็ก ลักษณะของการบิ่นเวลาน้อย และลักษณะความชันของเส้นโค้งน้อยได้ ทำให้ช่วยลดความผิดพลาดสำหรับในส่วนของการขอบกพร่องที่กล่าวมาแล้วทั้ง 2 วิธีการข้างต้น โดยวิธีการที่พัฒนาขึ้นใช้แนวทางการหาอัตราส่วนข้อมูลขาออกวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงต่อสัญญาณรบกวน ซึ่งมีรายละเอียดขั้นตอน ดังนี้

1.1 สแกนรูปภาพขาวดำเส้นขอบล่างบริเวณที่อปซิลิดในแต่ละพิกเซลเพื่อจัดเก็บตำแหน่งของพิกเซลที่มีค่าเป็น 1

1.2 ตรวจสอบพิกเซลรอบข้าง 8 ทิศทาง (8-Neighbour) ของตำแหน่งพิกเซลที่มีค่าเป็น 1 และดำเนินการจัดเก็บตำแหน่งของพิกเซลรอบข้างเหล่านี้ที่มีค่าเป็น 1

1.3 นำค่าตำแหน่งที่ได้จากขั้นตอน 2.2 มาตรวจสอบอีกว่ามีพิกเซลรอบข้าง 8 ทิศทางใดมีค่าเป็น 1 อีกหรือไม่ โดยไม่พิจารณาตำแหน่งที่ผ่านมาแล้ว

1.4 เก็บตำแหน่งของเส้นขอบภาพจะสิ้นสุดเมื่อทำกระบวนการเช่นนี้ต่อไปเรื่อยๆ จนกว่าพิกเซลรอบข้างไม่มีค่าเป็น 1 เหลืออยู่เลย และทำการรวบรวมข้อมูลตำแหน่งเส้นขอบภาพให้อยู่ในลำดับข้อมูล $\{p[n]\}$ สำหรับ $n=1,2,3,\dots,N$ โดยที่ N คือ จำนวนทั้งหมดของตำแหน่งพิกเซลที่เป็นเส้นขอบล่างบริเวณที่อปซิลิดของภาพขาวดำ จากนั้นนำข้อมูลตำแหน่ง $p[n]$ มาทำการปรับขนาดให้มีค่าอยู่เฉพาะตั้งแต่ 0 ถึง 1 ทำให้ได้รับข้อมูลใหม่ที่ปรับมาตราส่วนเป็นข้อมูล $x[n]$

1.5 นำลำดับข้อมูล $\{x[n]\}$ มาดำเนินการผ่านวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงตามที่กล่าวมาแล้วในหัวข้อออกแบบวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุง โดยใช้ค่าอันดับของวงจรกรองเท่ากับ $q = 71$ ควบคู่กับค่าขีดเริ่มเปลี่ยนการกีดกร่อนเท่ากับ $T = 0.205$ และนำผลลัพธ์ลำดับข้อมูลขาออก $\{s[n]\}$ มาคำนวณหาอัตราส่วนสัญญาณข้อมูลขาออกวงจรกรองมัธยฐานปรับปรุงต่อสัญญาณรบกวน (SNR) ตามสมการที่ (10)

2. คุณลักษณะเด่นในการระบุการกีดกร่อนขอบล่างและภายในของบริเวณที่อปซิลิด

นำคุณลักษณะเด่น 1 และการหาพื้นที่การกีดกร่อนภายในบริเวณที่อปซิลิด (Somjate, et al. 2012) ร่วมกันตรวจหาการกีดกร่อนทั้งขอบล่างและภายในของบริเวณที่อปซิลิด

ส่วนตัดสินใจในการตรวจสอบการกีดกร่อน

ใช้คุณลักษณะเด่นทั้งสองตามที่กล่าวมาข้างต้นในการตรวจสอบการกีดกร่อน ได้ดังนี้

1. ถ้าภาพใดที่มีค่าของคุณลักษณะเด่น 2 (SNR) น้อยกว่า 75 แล้วภาพนั้นจะมีการกีดกร่อนบริเวณขอบล่างที่อปซิลด์ และถ้าภาพใดที่มีค่าของคุณลักษณะเด่น 2 มากกว่าหรือเท่ากับ 75 แล้วภาพนั้นจะไม่มีการกีดกร่อนบริเวณขอบล่างที่อปซิลด์

2. ถ้าภาพใดที่มีค่าของคุณลักษณะเด่น 1 น้อยกว่า 75 หรือมีค่าของพื้นที่การกีดกร่อนภายในที่อปซิลด์มากกว่าหรือเท่ากับ 1 พิกเซลแล้วภาพนั้นจะมีการกีดกร่อนบริเวณที่อปซิลด์ ถ้าภาพใดที่มีค่าของคุณลักษณะเด่น 1 มากกว่าหรือเท่ากับ 75 หรือมีค่าของพื้นที่การกีดกร่อนภายในที่อปซิลด์น้อยกว่า 1 พิกเซลแล้วภาพนั้นจะไม่มีการกีดกร่อนบริเวณที่อปซิลด์

ส่วนวัดประสิทธิภาพของขั้นตอนการตรวจสอบการกีดกร่อน

เพื่อทดสอบประสิทธิภาพลำดับขั้นตอนหรือโปรแกรมที่พัฒนาขึ้นซึ่งใช้สำหรับการตรวจสอบการกีดกร่อนบริเวณที่อปซิลด์ของโพลทิพโดยใช้แต่ละคุณลักษณะเด่น (ทั้งสามคุณลักษณะเด่น) ร่วมกับวิธีการตัดสินใจจำแนกการกีดกร่อน สามารถประเมินค่าประสิทธิภาพของการตรวจหาการกีดกร่อนบริเวณที่อปซิลด์ได้ใน 4 รูปแบบ กล่าวคือ ค่าความไว ค่าความจำเพาะ ค่าความแม่นยำ และค่าความถูกต้อง ซึ่งมีนิยามของแต่ละค่าประสิทธิภาพ ดังต่อไปนี้

ค่าความไว คือ อัตราส่วนระหว่างจำนวนภาพโพลทิพที่ไม่กีดกร่อนที่ซึ่งถูกตรวจสอบได้ถูกต้องกับผลรวมของจำนวนภาพโพลทิพที่ไม่กีดกร่อนทั้งหมด

ค่าความจำเพาะ คือ อัตราส่วนระหว่างจำนวนภาพโพลทิพที่กีดกร่อนซึ่งถูกตรวจสอบได้ถูกต้องกับผลรวมของจำนวนภาพโพลทิพที่กีดกร่อนทั้งหมด

ค่าความแม่นยำ คือ อัตราส่วนระหว่างจำนวนภาพโพลทิพที่ไม่กีดกร่อนซึ่งตรวจสอบได้ถูกต้องกับผลรวมของจำนวนภาพโพลทิพซึ่งถูกตรวจสอบว่าเป็นภาพที่ไม่กีดกร่อนทั้งหมด

ค่าความถูกต้อง คือ อัตราส่วนของจำนวนภาพโพลทิพที่ไม่กีดกร่อนและกีดกร่อนซึ่งตรวจสอบได้ถูกต้องกับจำนวนภาพโพลทิพที่นำมาตรวจสอบทั้งหมด

จะเห็นได้ว่าถ้าลำดับขั้นตอนและโปรแกรมที่พัฒนาขึ้นมีประสิทธิภาพสูงในการตรวจสอบการกีดกร่อน แล้วค่าความไว ค่าความจำเพาะ ค่าความแม่นยำ และค่าความถูกต้อง จะเข้าสู่ใกล้หนึ่งหรือ 100% แต่อย่างไรก็ตาม ถ้าค่าตัวชี้วัดประสิทธิภาพเหล่านี้มีค่าเข้าใกล้ศูนย์แล้ว จะทำให้ลำดับขั้นตอนสำหรับการตรวจสอบการกีดกร่อนไม่มีประสิทธิภาพหรือมีประสิทธิภาพ 0%