

A Behavioral Based Model for Describing Learning Farsi Characters

M. Naghibolhosseini¹, F. Bahrani^{2*}

¹ M.Sc student, Electrical and Computer Engineering School, Tehran University, Tehran, Iran, naghibm@yahoo.com

² Assistant Professor, Control and Intelligent Processing Center of Excellence (CIPCE), Electrical and Computer Engineering School, Tehran University, Tehran, Iran

Abstract

This paper proposes a model to learn Farsi handwriting in different sizes based on human behavior. This model copies a human handwritten character with imitation. The imitation includes two stages of perception and action. During the perception, the information that is needed in order to generate the character is extracted from the original pattern and during the action, the model generates a character similar to the original one. To rewrite a given character, first it is decomposed into the consecutive strokes. Each stroke is approximated by several linear subdivisions. We considered the slopes and lengths of these subdivisions as the features of a given handwriting. The model learns to write a character by learning to reproduce these features. These features are descriptive of the human handwriting behavior. The learning process becomes complete when all points of the character's trajectory have distance less than a specified distance with the original trajectory. This specified distance describes visual attention and is defined as the attention width. Attention width demonstrates the human accuracy during the different trials of learning. In our model, visual attention is adaptive and decreases as the learning progresses. After the completion of learning, Farsi letters with different sizes can be generated using only memory. In order to evaluate the performance of the model, the correlation between the original and simulated characters is used. The simulation results showed good performance of the model between different Farsi characters.

Keywords: Writing modeling; Writing strokes; Behavior; Imitation; Memory

* Corresponding author

Address: Fariba Bahrani, North Kargar Ave., Parks II of Fanneh, Electrical and Computer Engineering School, University of Tehran, Tehran, Iran
Tel: +98 21 61114924, +98 912 7368620
Fax: +98 2188633029
E-mail: fbahrani@ut.ac.ir

مدلی رفتار پایه جهت توصیف یادگیری نوشتن حروف فارسی

مریم نقیب الحسینی^۱، فریبا بهرامی^{۲*}

^۱ دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه تهران، تهران naghIBM@yahoo.com

^۲ استادیار دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، قطب کنترل و پردازش هوشمند، دانشگاه تهران، تهران

چکیده

در این مقاله مدلی بر اساس رفتار نوشتاری انسان و به منظور یادگیری نوشتن حروف فارسی در اندازه‌های مختلف پیشنهاد شده است. این مدل با تقلید از یک حرف نوشته شده به وسیله انسان، اقدام به رونویسی آن می‌کند. تقلید شامل دو مرحله درک و عمل است. در مرحله درک، اطلاعات مورد نیاز برای تولید حرف از الگوی اصلی استخراج می‌شود و در مرحله عمل، مدل اقدام به تولید حرف به صورت مشابه با الگوی اصلی می‌کند. برای نوشتن مجدد یک حرف ابتدا آن را به اجزای تشکیل دهنده خود یا ضربه‌های نوشتاری تجزیه می‌کنیم. هر ضربه با تقریب تکه‌ای خطی به زیر بخش‌هایی تقسیم می‌شود. شیب و طول قدم هر یک از این زیر بخش‌ها به عنوان ویژگی‌های حرف نوشته شده در نظر گرفته می‌شوند و مدل با یادگیری این ویژگی‌ها نوشتن حرف را می‌آموزد. این ویژگی‌ها معرف رفتار نوشتاری انسان است. یادگیری در صورت توانمندی مدل در تولید مسیر به گونه‌ای که تمام نقاط روی آن، فاصله‌ای کمتر از یک میزان از پیش تعریف شده از مسیر اصلی را دارا باشد، تکمیل می‌شود. این میزان از پیش تعریف شده را عرض توجه می‌نامیم که نشان‌دهنده توجه بصری و معرف دقت فرد در طول مراحل یادگیری است. در مدل پیشنهادی توجه بصری تطبیقی استو با پیشرفت یادگیری کاهش می‌یابد. پس از پایان یادگیری، مدل توانایی تولید حروف فارسی در اندازه‌های مختلف و با استفاده از حافظه را داراست. به منظور بررسی عملکرد مدل از محاسبه همبستگی بین مسیر حرف تولید شده به وسیله مدل و مسیر الگوی اصلی استفاده می‌شود. نتایج حاصل حاکی از عملکرد بسیار خوب مدل در بین داده‌های مختلف فارسی است.

واژه‌های کلیدی: مدل‌سازی نوشتن؛ ضربه‌های نوشتار؛ رفتار؛ تقلید؛ حافظه

* همدار مکاتبات

نشانی: تهران، خیابان کارگر شمالی، پردیس شماره ۲ دانشکده های فنی دانشگاه تهران، دانشکده برق و کامپیوتر
تلفن: ۰۲۱۱۱۳۹۹۲۲، ۰۲۱۱۲۷۳۶۸۶۲۰، دورنگان: ۰۲۹ ۸۸۶۳۳۰۲۹، پیام نگار: fbahrami@ut.ac.ir

۱- مقدمه

فرایند نوشتن از جمله پیچیده‌ترین اعمالی است که به‌وسیله انسان انجام می‌شود. یادگیری نوشتن در سنین کودکی و بر اساس تقلید صورت می‌گیرد. این تقلید به معنی مشاهده و تولید مجدد یک رفتار مشخص است [۱، ۲]. بررسی نوشتن راه‌گشای تحقیقات در زمینه‌های گوناگونی مانند رفتارهای حرکتی، کنترل و یادگیری حرکات و طراحی ربات‌هایی با ویژگی‌های مشابه انسان است. بررسی عمل نوشتن با اجرای آزمایش‌های ساده، ارزان و غیرتهاجمی بر روی انسان تسهیل کننده این مطالعات است [۳]. طی چند دهه اخیر گروه‌های مختلفی با دیدگاه‌هایی متفاوت به بررسی این عمل پیچیده پرداخته‌اند. یکی از روش‌های بررسی این فرایند، مدل‌سازی آن است [۳]. مدل‌های مطرح شده ویژگی‌های مختلفی نظیر ویژگی‌های شناختی، بیومکانیکی و کینماتیکی نوشتن را مورد توجه قرار می‌دهند [۴].

با مروری بر مدل‌های موجود در نوشتن دو دسته متدلوزی^۱ مختلف در زمینه مدل‌سازی نوشتن مطرح می‌شود. متدلوزی اول مدل‌هایی با هدف تولید مجدد ویژگی‌هایی از نوشتار انسان مانند پروفایل‌های سرعت و شتاب و رابطه بین ویژگی‌های مختلف حرکت مانند انحنا و سرعت زاویه‌ای را در بر می‌گیرد [۳-۵]. مدل‌هایی که بر پایه بهینه‌سازی (عمدتاً کمینه‌سازی) یکی از پارامترهای سیستم مانند مشتق سوم یا چهارم مختصات نوک قلم و یا تغییرات گشتاور مفاصل طراحی شده‌اند، نیز در این دسته قرار می‌گیرند [۳-۶]. مدل‌های حرکات نوسانی که با ترکیب سرعت‌های سینوسی حرکات مختلف نوشتن را تولید می‌کنند نیز جزء این گروه هستند [۴، ۵]. دسته دوم از متدلوزی‌ها شامل مدل‌هایی هستند که بر روی ویژگی‌های شناختی و نوروفیزیولوژیکی عمل نوشتن تمرکز دارند [۳، ۴]. این گروه از مدل‌ها به مسأله یادگیری، حافظه و برنامه‌ریزی حرکات توجه دارند؛ این موارد غالباً در گروه اول حذف شده‌اند. شایان ذکر است مدل‌های تولید مسیر در این گروه قرار نمی‌گیرند و صرفاً در گروه اول واقعند [۴، ۷، ۸].

از مهمترین و اولین مدل‌های مطرح در زمینه نوشتن، مدل تولید نوشتن با استفاده از حرکات نوسانی است که در سال ۱۹۸۱ به‌وسیله هولرباخ^۲ مطرح شد. هولرباخ اولین کسی بود که ایده تولید نوشتن با ترکیب حرکات نوسانی افقی و عمودی را مطرح کرد. این مدل جزء متدلوزی‌های دسته اول است که صرفاً به مسأله تولید مسیر می‌پردازد بدون اینکه به مسائل شناختی نوشتن بپردازد [۴، ۵].

ایده استفاده از ضربه‌های نوشتار اولین بار در مدل ارائه شده به‌وسیله موراسو^۳ و موسی-ایوالدی^۴ در سال ۱۹۸۲ مطرح شد. در این مدل هدف اتصال اجزای نوشته به نحوی بوده است که یک مسیر نرم ایجاد گردد. مدل مطرح شده حروف را ترکیبی از تعدادی ضربه‌های نوشتار دایره‌ای شکل و مستقیم الخط در نظر می‌گیرد [۷].

دسته دیگر از مدل‌های مطرح در نوشتن، مدل‌های روبرو شونده با مسأله نوشتن با استفاده از دیدگاه بهینه‌سازی هستند. از مهمترین مدل‌های مطرح در این دسته مدل کمینه‌سازی مشتق‌های سوم و چهارم مکان است که در سال ۱۹۸۷ به‌وسیله ادلمن^۵ و فلاش^۶ مطرح شد. در این مدل برای تولید یک مسیر نرم از نوشتن، از کمینه‌سازی مشتق‌های سوم و چهارم مکان استفاده شده است، نتایج مدل‌سازی آنها نشان داده است که مشتق چهارم مکان پاسخ‌های بهتری به دست می‌دهد. در این مدل نیز از ایده ضربه‌های نوشتاری استفاده شده است. در این مدل چهار ضربه نوشتاری بیضوی، گاما، فنجانی و چنگکی تعریف شده‌اند [۶]. علاوه بر مدل ادلمن و فلاش در زمینه بهینه‌سازی، وادا^۷ و کاواتو^۸ نیز مدلی بر اساس اصل بهینه‌سازی تغییرات گشتاور در سال ۱۹۹۵ مطرح کردند. مزیت کار آنها استفاده از سیستمی به منظور تعیین مقدار کمینه^۹ نقاط میانی مورد نیاز در تولید مسیر بود [۹].

از جمله جدیدترین و کامل‌ترین مدل‌های موجود در زمینه نوشتن که ابعاد شناختی و نوروبیولوژیکی نوشتن را در نظر می‌گیرد، مدل AVITWRITE^{۱۰} است. این مدل به‌وسیله گراسبرگ^{۱۱} و همکاران در سال ۲۰۰۰ ارائه شد. در این مدل هم ابعاد دینامیکی نوشتن مانند سرعت، شتاب و انحنا مسیر در نظر گرفته شده و هم به بُعد شناختی آن پرداخته می‌شود.

¹ Methodology
² F. delman
³ Minimum

² Hollerbach
⁶ Flash
¹⁰ Adaptive Vector Integration To Endpoint WRITEing

³ Morasso
⁷ Wada

⁴ Mussa Ivaldi
⁸ Kawato
¹¹ Grossberg

که به وسیله دیگران انجام شده است [۱۱]. تقلید شامل دو مرحله درک و عمل است [۱۲، ۱۳]. در مدل پیشنهادی در این تحقیق مرحله درک به وسیله کسب اطلاعات مربوط به ضربه‌های نوشتار و سینرژی^{۱۳} های حرکتی و نیز اطلاعات مربوط به شیب و طول قدم^{۱۴} های مسیرهای حرکت از حرف نوشته شده به عنوان سرمشق، مدل شده است. مرحله عمل مدل شامل تولید حرف مورد نظر در یک فضای دو بُعدی و بدون در نظر گرفتن نحوه عملکرد سیستم اسکلتی-عضلانی دست و ابعاد دینامیک نوشتن (سرعت حرکت) است.

تشخیص ضربه‌های نوشتاری تشکیل‌دهنده یک حرف مرحله اول از تولید حرف مورد نظر است. این مرحله در واقع یک ویژگی شناختی از یادگیری تقلیدی نوشتن را بیان می‌کند. پس از تشخیص ضربه‌ها و تولید هر ضربه، هر یک از این ضربه‌های نوشتار به صورت پاره‌ای-خطی تقریب زده می‌شوند. محل تقاطع هر دو پاره خط متوالی یک نقطه میانی را تشکیل می‌دهد. هر یک از این پاره خط‌ها به وسیله اندازه و زاویه‌ای که با سطح افق می‌سازند، تعریف می‌شوند. این ویژگی‌ها به عنوان متغیرهای مدل در نظر گرفته می‌شوند. مدل مطرح شده برای یادگیری تولید مسیر حرکت نوک قلم در این مطالعه، نقاط میانی مورد نیاز برای تولید هر ضربه نوشتار را تولید می‌کند.

مسیرهای حرکتی در نوشتن با ترکیب ضربه‌های نوشتار با سینرژی‌های حرکتی مختلف تولید می‌شوند. این سینرژی‌ها نتیجه فعالیت گروهی از ماهیچه‌ها هستند که با همکاری یکدیگر حرکات را در جهاتی مشخص تولید می‌کنند [۱۴]. در این مدل قسمت کد کردن عملکرد سینرژی‌ها در مغز حذف شده و نتیجه سینرژی یعنی همان تعیین جهت حرکت، به‌طور مستقیم اعمال شده است.

از سایر ویژگی‌های مدل، رفتاری بودن آن است زیرا این مدل برای بازنویسی سرمشق‌های داده شده از دو ویژگی اندازه و شیب حروف برای یادگیری استفاده می‌کند. طبق مطالعات خط‌شناسان درباره بررسی خط افراد گوناگون، افراد مختلف به‌گونه‌ای متفاوت و بر اساس ویژگی‌های شخصیتی خود اندازه و شیب حرکات نوشتن را یاد می‌گیرند [۱۵، ۱۶].

در نهایت برای بررسی اعتبار مدل سرعت زاویه‌ای، سرعت مماسی و شتاب مسیر تولید شده به وسیله مدل با داده‌های انسانی مقایسه می‌شود. مسائلی مانند حافظه، زمان‌بندی تطبیقی منحنی و یادگیری نیز از دیدگاه شناختی در مدل در نظر گرفته شده است [۳، ۱۰].

برخی دیگر از مطالعات از این ایده استفاده کردند که حرکات در حوزه سرعت توصیف و برنامه‌ریزی می‌گردند. در سال ۲۰۰۴ مدلی به وسیله بزینه^{۱۲} و همکاران مطرح گردید. این مدل پروفایل سرعت حرف را مجموعه‌ای از نمودارهای بتا می‌داند و هر نمودار را متناسب با یک بیضی در فضای مکان در نظر می‌گیرد. با استفاده از نقاط روی نمودارهای سرعت بتا، پارامترهای مورد نیاز برای تشکیل این بیضی‌ها که در واقع همان ضربه‌های نوشتاری‌اند، تعیین می‌شوند [۴]. مدل پیشنهادی در این مقاله هر دو متدلوژی مذکور در نوشتن را مد نظر قرار می‌دهد. در اینجا الگوریتمی مطرح می‌شود که چگونگی یادگیری نوشتن یک حرف با استفاده از تقلید از یک الگوی نوشته شده را بر اساس رفتار نوشتاری انسان نشان می‌دهد. شایان ذکر است هدف این مدل در نظر گرفتن سلسله مراتب بیولوژیکی مطرح در عمل نوشتن انسان نیست، بلکه این مدل به رفتار نوشتاری انسان توجه دارد. پس از یادگیری الگوی اولیه، مدل پیشنهادی توانایی تنظیم اندازه حرف را نیز داراست.

۲- روش‌ها

۲-۱- مفاهیم استفاده شده در ساختار مدل

مدل پیشنهاد شده در این تحقیق از این نظریه استفاده می‌کند که حرکات پیچیده انتهای قلم طی نوشتن قابل تجزیه به حرکاتی پایه‌ای و ساده به نام ضربه‌های نوشتار است [۱، ۳، ۷، ۱۰]. این اجزای پایه‌ای به وسیله سیستم عصبی-عضلانی در هنگامی تولید می‌شوند که این سیستم به‌طور کامل آموزش داده شده است. بنابراین حرکات پیچیده‌تر را می‌توان با ترکیب این ضربه‌های ساده‌تر تولید کرد [۱].

عملکرد مدل بر اساس تقلید است. تقلید به معنی توانایی تکرار و یادگیری یک مهارت جدید با مشاهده عملی است

¹² Bezineh

¹³ Synergy

¹⁴ Step

نوشتن حرف، عرض توجه^{۱۶} را تغییر دهد.

در پایان یادگیری، مسیر نوشتن فقط با کمک حافظه و بدون مقایسه مسیر تولید شده با مسیر اصلی تولید می‌شود. در این مطالعه منظور از حافظه، حافظه بلندمدت است که اطلاعات مورد نیاز برای انجام هر عمل پس از یادگیری آن در این حافظه ذخیره می‌شوند. به منظور نوشتن حرف در اندازه‌های مختلف پارامترهای مدل نیز تنظیم می‌شوند و مدل می‌تواند حروفی کوچک‌تر یا بزرگ‌تر از اندازه اصلی و با اندازه دلخواه تولید کند.

۲-۲- داده‌های ثبت شده به عنوان سرمشق

داده‌هایی که قرار بود به عنوان الگو و یا سرمشق نوشتن استفاده شوند به وسیله یک لوح دیجیتال^{۱۷} مدل اینتوس^{۱۸} با فرکانس ۲۰۶Hz از چهار نفر به دست آمد. از افراد خواسته شده تا حروف فارسی را که بدون برداشتن قلم از روی صفحه قابل نوشتن هستند بر روی صفحه دیجیتال بنویسند. در مجموع ۱۶ حرف فارسی به وسیله هر فرد نوشته شده است. از افراد درخواست شد تا حروف را در اندازه‌ای که بر روی کاغذ یادداشت می‌کنند، بنویسند. همچنین از هر فرد خواسته شد تا ۱۰ حرف یکسان را پشت سر هم بنویسد. در طول نوشتن هر فرد مختصات افقی (x) و عمودی (y) قلم جمع‌آوری شد. همچنین برای پیش‌پردازش تعدادی از نقاط ابتدا و انتهای حروف نوشته شده را به دلیل دارا بودن لرزش‌های ناخواسته دست در ابتدا و انتهای این حروف، حذف می‌کنیم.

۲-۳- الگوریتم مدل پیشنهادی

روندنمای^{۱۹} الگوریتم پیشنهادی در شکل ۱ نشان داده شده است. یافتن ضربه‌های نوشتاری تشکیل دهنده یک حرف، اولین مرحله در تولید حرف است. حروف فارسی دارای ضربه‌های نوشتاری بالا-پایین و چپ-راست هستند. بنابراین به منظور یافتن ضربه‌ها باید نقاطی را یافت که در آنها مقادیر سرعت افقی یا عمودی برابر صفر می‌شوند. این نقاط را نقاط توقف می‌نامیم.

مدل ارائه شده اندازه هر یک از تکه‌های مسیر را برابر مسیر اصلی در نظر می‌گیرد اما شیب به صورت تصادفی در بازه‌ای مشخص تعیین می‌شود.

به منظور سنجش میزان یادگیری تقلیدی به معیاری برای سنجش شباهت نیاز است. این سنجش شباهت از طریق مقایسه شیب تکه‌های مسیر حرکت پس از پایان هر مرحله از یادگیری با شیب‌های مسیر اصلی صورت می‌گیرد. همچنین در پایان مراحل یادگیری از معیار همبستگی بین مسیر حرف تولید شده با حرف اصلی استفاده می‌شود.

اعمال خودکار^{۱۵} انسان یا به صورت ذاتی خودکار هستند یا از طریق یادگیری به اعمالی خودکار تبدیل می‌شوند؛ یکی از مهمترین این اعمال نوشتن است [۱۷]. نوشتن از جمله اعمالی است که در ابتدا به توجه زیادی احتیاج دارد و زمانی که فرایند یادگیری آن تکمیل می‌شود میزان توجه کاهش می‌یابد. در واقع نوشتن در حالت کلی عملی است که به صورت خودکار و بدون نیاز به توجه انجام می‌شود [۱۸]. زمانی که شخص شروع به یادگیری نوشتن می‌کند، همواره اطلاعاتی را با استفاده از توجه بصری از مسیر حرکت به دست می‌آورد. این اطلاعات به شخص کمک می‌کنند تا حرکات اشتباه خود را تصحیح نماید.

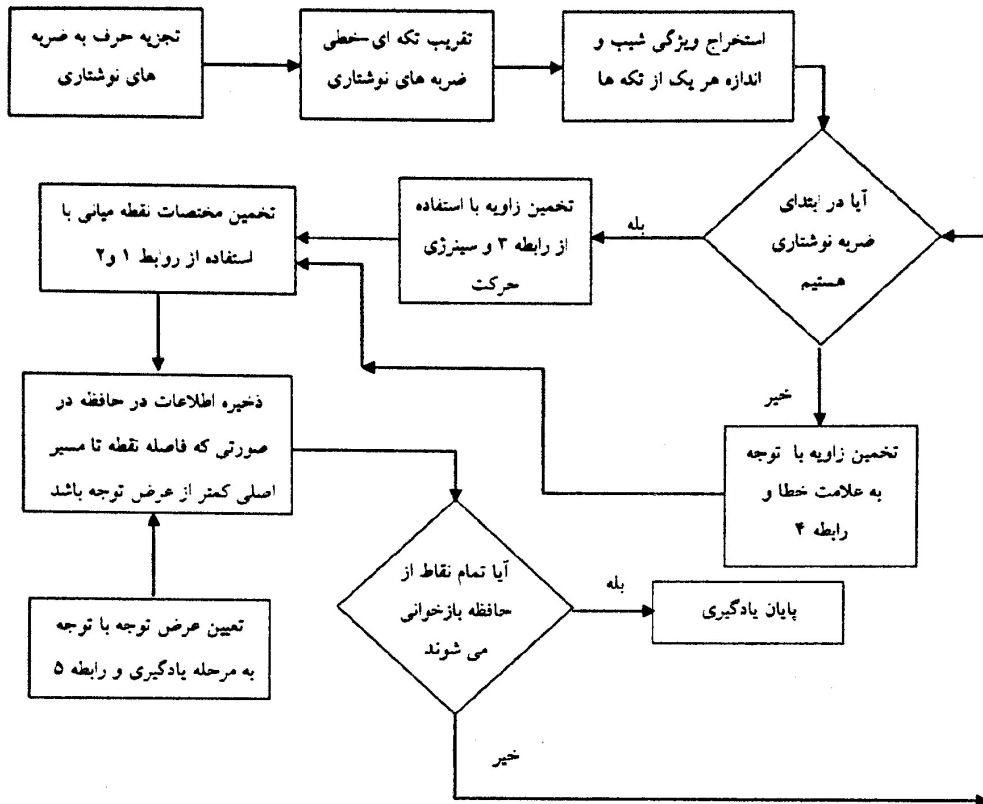
در این مطالعه توجه بصری به صورت یک نوار توجه در اطراف مسیر نوشتن مدل شده است. در ابتدای مراحل یادگیری، زمانی که شخص شروع به نوشتن می‌کند، با استفاده از اطلاعات کسب شده از طریق بینایی، یک نقطه میانی را مشخص می‌کند که به منظور تولید حرف مورد نظر باید به سمت آن نقطه حرکت نماید. اگر نقطه یاد شده خارج از این نوار توجه قرار گیرد به این معناست که درست انتخاب نشده است. بنابراین مکان نقطه باید در مراحل بعدی یادگیری تصحیح شود. این نوار توجه در واقع نشان‌دهنده دقت شخص است. در مراحل ابتدایی یادگیری که شخص دقت بیشتری دارد عرض این نوار نیز کمتر است. با پیشرفت یادگیری عرض این نوار نیز افزایش می‌یابد زیرا به دقت کمتری نیاز است. این امر در مدل نیز لحاظ شده است و مدل، به صورت تطبیقی و وابسته به دقت مورد نیاز برای

¹⁵ Automatic
¹⁶ Flowchart

¹⁶ Attention Width

¹⁷ Digital writing tablet

¹⁸ Intuos



شکل ۱- روندنمای الگوریتم در مدل پیشنهادی

به منظور یافتن مختصات نقاط میانی در جهات افقی و عمودی (VPx, VPy) به مختصات نقطه فعلی در جهات افقی و عمودی (PPx, PPy) و طول قدم و زاویه تصادفی^{۲۰} حرکت به سمت نقطه هدف نیاز است. با داشتن مقادیر مذکور مختصات نقطه هدف با استفاده از روابط (۱) و (۲) محاسبه می شود:

$$VPx = PPx + \cos(\text{random angle}) * \text{step} \quad (1)$$

$$VPy = PPy + \sin(\text{random angle}) * \text{step} \quad (2)$$

از نقطه ابتدایی حرف شروع می کنیم. متغیر طول قدم برابر با طول هر قسمت در نظر گرفته می شود. سپس یک زاویه تصادفی بر اساس جهات حرکت در آغاز ضربه نوشتار مربوطه انتخاب می شود. بازه مورد نظر بر اساس جهت حرکت برای انتخاب این زاویه تصادفی اولیه در رابطه (۳) نشان داده شده است:

$$\text{initial random angle} = \begin{cases} 0-90 & \text{if direction} = +x, +y \\ 90-180 & \text{if direction} = -x, +y \\ 180-270 & \text{if direction} = -x, -y \\ 270-360 & \text{if direction} = +x, -y \end{cases} \quad (3)$$

نقاط توقف در واقع نقاطی هستند که در آنها سرعت در یکی از دو جهت افقی و یا عمودی تغییر جهت می دهد و نیز مقدار آن برابر یا نزدیک به صفر می شود. پس از یافتن نقاط توقف باید سینوزی های حرکت در طول هر ضربه نوشتار مشخص شود. جهات حرکت یا به عبارتی سینوزی های حرکتی در هر نقطه توقف تغییر می کنند.

چهار سینوزی متفاوت x مثبت و منفی و y مثبت و منفی در نظر گرفته شدند. در مرحله بعد شیب بین هر دو نقطه مجاور بر روی مسیر نوشته را می یابیم. سپس حرف به بخش هایی تقسیم می شود که در آنها تغییرات شیب از یک مقدار تعریف شده بیشتر باشد. به عبارت دیگر یک تقریب پاره ای-خطی بر روی مسیر نوشتن اعمال می شود. شیب هر قسمت برابر شیب بین دو نقطه ابتدایی و انتهایی آن قسمت در نظر گرفته می شود. طول هر قسمت نیز برابر فاصله بین نقطه ابتدا و انتهای آن مسیر است. این طول ها برابر با طول قدم های مدل به منظور انتخاب نقاط هدف برای تشکیل مسیر فرض می شوند.

²⁰ Random Angle

در این مدل عرض توجه را به صورت تطبیقی در نظر می‌گیریم، بدین معنا که در ابتدای یادگیری که به دقت بالایی نیاز است عرض توجه کوچک در نظر گرفته می‌شود. با پیشرفت یادگیری، میزان دقت مورد نیاز برای تولید حرف کاهش می‌یابد؛ بنابراین میزان عرض توجه یادشده نیز باید افزایش یابد. اگر عرض توجه همواره کوچک انتخاب شود، تعداد مراحل یادگیری بسیار زیاد می‌شود و ممکن است الگوریتم یادگیری هیچ‌گاه همگرا نشود. رابطه (۵) بیان‌کننده تغییرات عرض توجه بسته به مرحله یادگیری می‌باشد:

$$Attention\ Width = \frac{a}{b - c \times (number\ of\ trial)} \quad (5)$$

میزان ضرایب a و b و c بسته به حرفی که یاد گرفته می‌شود، تغییر می‌کنند. زمانی که مقایسه آخرین شیب صورت می‌گیرد و آخرین نقطه میانی بر روی مسیر انتخاب می‌شود، مرحله اول یادگیری تکمیل می‌گردد. طی هر مرتبه انتخاب نقطه میانی، اگر شیب و طول قدم مورد نیاز در حافظه موجود باشد، این اطلاعات از حافظه بازخوانی می‌شود و مختصات نقطه میانی محاسبه می‌شود. به این ترتیب به تخمین دوباره شیب نیازی نیست. در این حالت حرکت بر پایه حافظه است. اما در صورتی که شیب و طول قدم حرکت در حافظه موجود نباشند زاویه تصادفی باید دوباره انتخاب شود، در این حالت زاویه مذکور بین زاویه انتخابی در مرحله قبل و زاویه واقعی انتخاب می‌شود. در واقع انتخاب زاویه جهت‌دار است و کاملاً تصادفی نیست و در جهت شبیه‌تر کردن حرف تولید شده به حرف اصلی است. این امر بیانگر مسأله تقلید در این یادگیری است.

پس از هر مرحله از تکرار الگوریتم، مسیر حرکت به مسیر واقعی شباهت بیشتری یافته و تعداد نقاط ذخیره شده در حافظه افزایش می‌یابد. این الگوریتم به‌طور مرتب تکرار می‌شود تا زمانی که تمام نقاط فقط با استفاده از اطلاعات موجود در حافظه تولید شوند و تولید مسیر به‌طور کامل برپایه حافظه صورت گیرد.

با انتخاب زاویه و داشتن طول قدم و نقطه آغازین حرکت، اولین نقطه میانی انتخاب می‌شود. برای تخمین نقطه میانی بعدی، شیب قسمت قبلی با شیب واقعی قسمت بعدی مقایسه می‌شود و درصد خطا و علامت این خطا را مشخص می‌کنیم. علامت خطا نشان‌دهنده اینست که شیب تخمین زده شده بیشتر و یا کمتر از شیب واقعی است و به ما نشان می‌دهد به منظور تصحیح مقدار شیب باید آن را کم یا زیاد کرد. زاویه بعدی با استفاده از رابطه (۴) به دست می‌آید:

$$Random\ angle = previous\ random\ angle$$

$$\pm \begin{cases} 0-18, & \text{if } 0 \leq error\ percentage < 20 \\ 18-36, & \text{if } 20 \leq error\ percentage < 40 \\ 36-54, & \text{if } 40 \leq error\ percentage < 60 \\ 54-72, & \text{if } 60 \leq error\ percentage < 80 \\ 72-90, & \text{if } 80 \leq error\ percentage \leq 100 \end{cases} \quad (4)$$

علامت مثبت یا منفی در معادله بالا بر اساس علامت خطا انتخاب می‌شود. اگر علامت خطا مثبت باشد به این معناست که مقدار زاویه انتخابی باید افزایش یابد. بنابراین در رابطه (۴) از علامت مثبت استفاده می‌شود. به همین ترتیب اگر علامت خطا منفی باشد، باید زاویه را کاهش داد و در نتیجه در رابطه فوق باید از علامت منفی استفاده کرد. در هر مرحله از انتخاب نقاط هدف در آغاز هر ضربه نوشتار سینرزی حرکت بررسی و جهت سینرزی تا پایان هر ضربه نوشتار حفظ می‌شود. با برهم‌نهی ضربه‌های تولید شده مسیر نهایی تولید می‌گردد.

با استفاده از قانون ذکر شده و معادلات (۱) و (۲) نقاط میانی تخمین زده می‌شوند. پس از انتخاب هر نقطه میانی فاصله نقطه حاصل تا مسیر حرکت اصلی محاسبه می‌شود. این فاصله را برابر فاصله نقطه میانی تا نزدیک‌ترین نقطه بر روی مسیر حرکت تعریف می‌کنیم. اگر این فاصله کمتر از یک مقدار از پیش تعریف شده وابسته به میزان دقت (عرض توجه) باشد، اطلاعات مربوط به شیب و طول قدم حرکت نقطه میانی در حافظه ذخیره می‌شود. در واقع دور حرف تولید شده یک نوار به نام نوار توجه در نظر گرفته می‌شود که فاصله آن تا مسیر حرف برابر عرض توجه است.

۳- نتایج

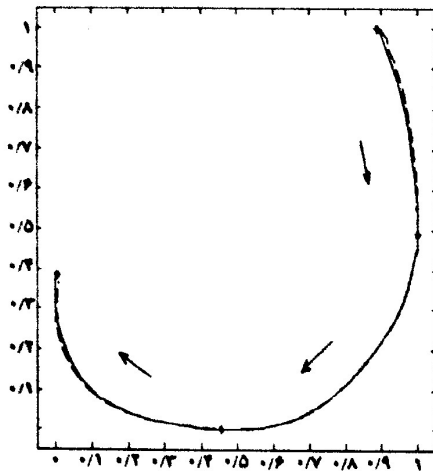
در این پژوهش عملکرد مدل پیشنهادی بر روی تمام حروف فارسی که بدون برداشتن قلم از روی کاغذ (حروف نقطه‌دار بدون نقطه فرض شدند) قابل نوشتن هستند، بررسی شده است. مدل پیشنهادی برای حروف ناپیوسته (به‌عنوان مثال نقطه‌دار) با تعریف استفاده شده در مورد ضربه‌های نوشتار قابل پیاده‌سازی نیست. به‌منظور پیاده‌سازی مدل بر روی حروف ناپیوسته باید تعریف ضربه‌های نوشتار تعمیم یابد. همان‌طور که بیان شد از هر فرد خواسته شده تا هر حرف را ده مرتبه بنویسد؛ شبیه‌سازی این مدل نیز بر روی حروف مختلف نوشته شده به‌وسیله هر فرد انجام شده است. به‌منظور بررسی عملکرد مدل از محاسبه همبستگی بین مکان حرف تولید شده به‌وسیله مدل و حرف سرمشق استفاده شود.

هرچه میزان همبستگی بین نوشته تولید شده به‌وسیله مدل و انسان بیشتر باشد، عملکرد مدل بهتر است و نیز کم بودن میزان این همبستگی نشانگر عملکرد ضعیف مدل خواهد بود. نتایج مربوط به بهترین و ضعیف‌ترین حالت عملکرد مدل در جدول ۱ نشان داده شده است. بهترین عملکرد مدل در حرف "ل" تولید شده به‌وسیله فرد چهارم و ضعیف‌ترین عملکرد مدل در بین حرف "ع" تولید شده به‌وسیله فرد اول مشاهده شده است. شکل‌های ۲ و ۳ حروف تولید شده به‌وسیله مدل و حروف اصلی را نشان می‌دهد. جهات حرکات در طول هر ضربه نیز در این شکل‌ها نشان داده شده‌اند. همچنین ستاره‌های روی هر حرف نشان‌دهنده نقاط آغاز و پایان ضربه‌های نوشتار هستند.

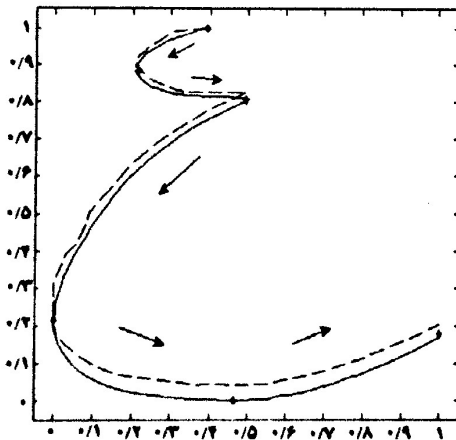
جدول ۱- همبستگی بین مسیر نوشته تولید شده به‌وسیله مدل و انسان در دو جهت X و Y در بهترین و ضعیف‌ترین حالات

عملکرد مدل

حرف / نویسنده	همبستگی در جهت X	همبستگی در جهت Y
۲/ل	۰/۹۹	۰/۹۸
۱/ع	۰/۸۲	۰/۸۶



شکل ۲- حرف "ل" نوشته شده به‌وسیله فرد چهارم (خط پیوسته) و حرف تولید شده به‌وسیله مدل (خط چین). پیکان‌ها جهت حرکت را نشان می‌دهند و محورهای افقی و عمودی نرمالایز شده‌اند.



شکل ۳- حرف "ع" نوشته شده به‌وسیله فرد چهارم (خط پیوسته)، حرف تولید شده به‌وسیله مدل (خط چین). پیکان‌ها جهت حرکت را نشان می‌دهند و محورهای افقی و عمودی نرمالایز شده‌اند.

همبستگی از طریق رابطه (۶) محاسبه شده است:

$$\alpha(a,b) = \max_{0 \leq r \leq R} \frac{\sum_{i=0}^{n-r} (a_i - \bar{a})(b_{i+r} - \bar{b})}{(n-r) \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=0}^n (a_i - \bar{a})^2} \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=0}^n (b_i - \bar{b})^2}} \quad (6)$$

رابطه (۶) همبستگی بین دو رشته $a = \{a_0, a_1, \dots, a_n\}$ و $b = \{b_0, b_1, \dots, b_n\}$ با میانگین‌های \bar{a} و \bar{b} را نشان می‌دهد. مقدار R برابر $n/10$ فرض می‌شود $\{3, 6, 19\}$ طول هر یک از رشته‌های a و b است.

جدول ۲- همبستگی بین مسیر نوشته تولید شده به وسیله مدل با ضرایب تنظیم اندازه ۰/۲ و ۵ و دو حرف "ع" و "ل" و انسان در دو جهت X و Y

همبستگی در جهت Y	همبستگی در جهت X	حرف/ضریب تنظیم اندازه
۰/۹۶	۰/۹۸	۵/ل
۰/۹۴	۰/۹۵	۰/۲/ل
۰/۸۷	۰/۸۲	۵/ع
۰/۸۵	۰/۷۹	۰/۲/ع

همبستگی بین حرف تولید شده به وسیله مدل با ضریب تنظیم اندازه ۰/۲ و ۵ و در مورد دو حرف "ع" و "ل" در جدول ۲ آورده شده است.

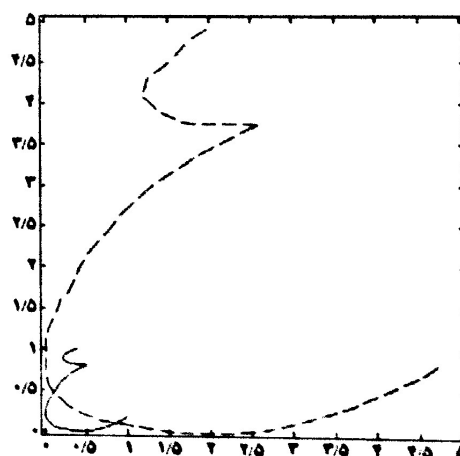
۴- نتیجه گیری

در این مقاله هدف مدلسازی نوشتن بر اساس رفتار نوشتاری انسان بوده است. مدل پیشنهادی در این مقاله توانایی تولید مسیرهای نوشتاری با همبستگی بالا با نوشتار انسان را داراست. همچنین پس از تکمیل یادگیری مدل قادر به تولید حروف با اندازه‌های مختلف است.

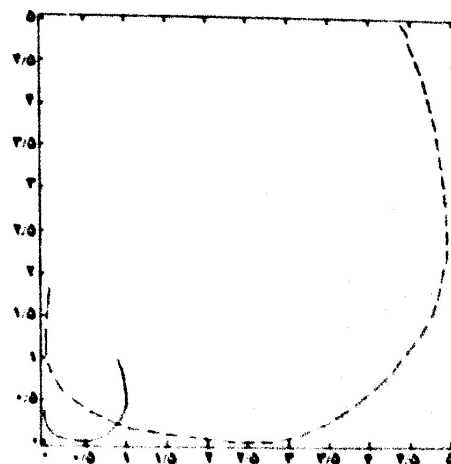
عملکرد مدل پیشنهادی بر اساس این نظریه در نظر گرفته شده است که مسیرهای نوشتن در هر حرف می‌توانند به اجزای پایه‌ای خود شکسته شوند. هر یک از این اجزا یا ضربه‌های نوشتار به صورت تکه‌ای خطی تقسیم می‌شوند. پس از تجزیه حرف به ضربه‌های نوشتار و تجزیه ضربه‌ها به تکه‌های خطی، شیب و طول هر یک از این تکه‌ها تعریف می‌شود. مسیر یک حرف با تولید پشت سر هم این قطعات خطی و تولید ضربه‌ها با استفاده از اطلاعات مربوط به طول قدم و شیب امکان‌پذیر می‌گردد.

ویژگی دیگر این مدل مسأله توجه بصریست که در آغاز یادگیری برای تقلید از سرمشق و تولید آن ضروری محسوب می‌شود. با پیشرفت یادگیری نیاز به توجه بصری کمتری است و بنابراین دقت کمتری برای نوشتن نیاز است (از جنبه‌های رفتاری مدل). در پایان یادگیری، مسیر نوشتن فقط با استفاده از حافظه و بدون نیاز به توجه بصری تولید می‌شود.

علاوه بر توانایی مدل در یادگیری حروف و تولید حروفی مشابه با نوشتار انسان، این مدل از توانایی تنظیم اندازه حروف نیز برخوردار است. یعنی مدل می‌تواند پس از یادگیری هر حرف، آن را در اندازه دلخواه نیز تولید کند. به منظور تولید یک حرف در یک اندازه خاص ابتدا باید ضریب تغییر اندازه را مشخص کرد. سپس مقادیر شیب و طول قدم با استفاده از این ضریب تنظیم می‌شوند. برای هر شیب و طول قدم یک بازه تعریف می‌شود. از این بازه یک مقدار تصادفی از شیب و طول قدم انتخاب می‌شود و با استفاده از این اطلاعات حرف موردنظر در اندازه خواسته شده تولید می‌شود. نتایج حاصل از تولید حرف "ع" و "ل" با ضریب تنظیم اندازه ۵ در شکل‌های ۴ و ۵ نشان داده شده‌اند.



شکل ۴- حرف "ع" نوشته شده به وسیله فرد چهارم (خط پیوسته)، حرف تولید شده به وسیله مدل با ضریب تنظیم اندازه ۵ (خط چین)



شکل ۵- حرف "ل" نوشته شده به وسیله فرد چهارم (خط پیوسته)، حرف تولید شده به وسیله مدل با ضریب تنظیم اندازه ۵ (خط چین)

رفتاری عمل نوشتن است که هیچ‌یک از مدل‌های قبلی از این دیدگاه به مدلسازی مسأله نوشتن نپرداخته‌اند. از دیگر مزایای مدل مطرح شده در این تحقیق کمبود حجم محاسبات و سادگی آن است. این ابعاد به ما اجازه می‌دهد تا در آینده با تکمیل مدل، مشکلات نانوشتاری را که در حیطه رفتار نوشتن قابل توصیف‌اند، بررسی کنیم. از نکاتی که برای تکمیل این مدل باید در نظر بگیریم تکمیل آن در جهت توصیف قابلیت تغییرپذیری نوشتار در تکرارهای مختلف است. به‌علاوه مدل مطرح شده در این تحقیق یک مدل ایستا^{۲۰} است و در نتیجه یکی دیگر از مسائلی که باید در تکمیل آن در نظر داشت، افزودن ویژگی‌های پویا^{۲۱}ی عمل نوشتن است.

از آنجا که شبیه‌سازی مدل پیشنهادی بر روی تمامی حروف نوشته شده به‌وسیله هر یک از چهار نفر انجام شده است، این نتایج کاملاً قابل اطمینان است. هر فرد ۱۶ حرف فارسی را ده مرتبه می‌نویسد که در مجموع ۱۶۰ حرف را شامل می‌شود. جمع‌آوری این تعداد داده از افراد کمک می‌کند تا نوشتن حرف در شکل‌های مختلف را داشته باشیم.

مراجع

- [1] Plamondon R., Guerfali W., The generation of handwriting with delta-lognormal synergies, *J. Biol. Cybern.* 1998; 78: 119-132.
- [2] Billard A., Learning motor skills by imitation: a biologically inspired robotic model, *An International Journal of Cybernetics and Systems* 2001; 32: 155-193.
- [3] Grossberg S., Paine R.W., A neural model of cortico-cerebellar interactions during attentive imitation and predictive learning of sequential handwriting movements, *J. Neural Networks* 2000; 13: 999-1046.
- [4] Bezine H., Alimi A.M., Sherkat N., Generation and Analysis of handwriting script with the beta-elliptic model, *I.J. of Simulation* 2004; 8: 515-520.
- [5] Hollerbach J.M., An oscillation theory of handwriting, *J. Biol. Cybern* 1981; 39: 139-156.
- [6] Edelman S., Flash T., A model of handwriting, *J. Biol. Cybern* 1987; 57: 25-36.
- [7] Morasso P., Mussa Ivaldi F.A., Trajectory formation and handwriting: a computational model, *J. Biol. Cybern.* 1982; 45: 131-142.
- [8] Bouslama F., Benreheb M., Exploring the human handwriting process, *Int. J. Appl. Math. Comput. Sci.* 2000; 10: 877- 904.
- [9] Wada Y., Kawato M., A theory for cursive handwriting based on the minimization principle, *Biological Cybernetics* 1995; 73: 3-13.
- [10] Paine R.W., Grossberg S., Van Gemmert A.W.A, A quantitative evaluation of the AVITEWRITE model of

نقاط مبهمی درباره مدل‌های مطرح شده قبلی در زمینه نوشتن وجود دارد. در مدل هولرباخ [۵] به‌دلیل فرض‌های ساده‌کننده متعدد فرایند برنامه‌ریزی مسیر حرکت به‌صورت کامل مشخص نمی‌شود. موراسو و موسی-یولدی [۷] نیز توضیحی درباره دیدگاه خود در استفاده از ضربه‌های نوشتار و چگونگی تشکیل آنها ندادند. در مدل پیشنهادی در مقاله حاضر انتخاب ضربه‌های نوشتار هدفدار بوده و بر اساس سینرژی‌های حرکتی تعریف شده است. در واقع نقاط آغاز و پایان یک سینرژی حرکتی، نقاط آغازین و پایانی یک ضربه نوشتار را تشکیل می‌دهند. در حالی‌که در مدل موراسو، از ضربه‌های نوشتار منحنی‌الخط و دایره‌ای شکل استفاده شده است و دلیلی برای این نحوه انتخاب ارائه نشده است.

ادلن و فلاش [۶] نیز هیچ بحثی در رابطه با اینکه چگونه انسان می‌تواند مشتقات سوم یا چهارم را محاسبه و کمینه نماید انجام نداده‌اند. محاسبه مشتق اول به‌وسیله مراکز کنترل حرکتی امکان‌پذیر است، اما تاکنون دلیلی برای محاسبه مشتقات بالاتر به‌وسیله انسان ارائه نشده است. همچنین در این مدل شکل اجزای تشکیل دهنده و نقاط میانی بدون دلایل کافی و به دلخواه انتخاب شده‌اند [۱۹].

مدل AVITEWRITE که به‌وسیله گراسبرگ و همکاران مطرح گردید مدل بسیار کاملی است، عملکرد این مدل در بین افراد مختلف متفاوت است و ویژگی تغییرپذیری موجود در نوشتار انسان را برآورده نمی‌کند [۱۰]، اما در عوض مسأله سرعت و شتاب در نوشتن را نیز مطرح کرده و سعی در توصیف آنها می‌نماید.

عملکرد مدل بزین و همکاران [۴] نیز تنها در بین برخی کلمات خاص بررسی شده است و عملکرد مدل در برخورد با حروف مختلف مشخص نیست.

از طرف دیگر مدل مطرح شده در این تحقیق بر روی تمام داده‌های فارسی که بدون برداشتن قلم از روی کاغذ نوشته می‌شوند پیاده‌سازی شده است. به‌علاوه نتایج شبیه‌سازی مدل مطرح شده نشان‌دهنده همبستگی بسیار بالای حرف تولید شده به‌وسیله مدل با داده مربوط به نوشتن انسان است. یکی از جنبه‌های مهم مدل، اتکای آن بر جنبه

^{۲۰} Static

^{۲۱} Dynamic

- [15] Ricci E., Letch N., *Psychology in Action: An Introductory Text*, Published by Macmillan Education Australia, 2004.
- [16] McNichol A., Andrea M., Nelson J.A., *Handwriting Analysis: Putting it to Work for You*, Published by McGraw-Hill Professional, 1994
- [17] Tucha O., Mecklinger L., Walitza S. and Lange K.W., Attention and movement execution during Handwriting, *Human Movement Science*, 2006; 25: 536-552.
- [18] Van Zomeren A.H. and Brouwer W.H., *Clinical neuropsychology of attention*, New York: Oxford University Press, 1994.
- [19] Abend W., Bizzi E., Morasso P., Human arm trajectory formation, *J. Brain*. 1982; 105:331-348.
- handwriting learning, *J. Human Movement Science* 2004; 23: 837-860.
- [11] Billard A., Learning motor skills by imitation: a biologically inspired robotic model, *An International Journal of Cybernetics and Systems*, 2001; 32: 155-193.
- [12] Schaal S., Is imitation learning the route to humanoid robots, *Trends in Cognitive Sciences*, 1999; 3: 233-242.
- [13] Schaal A., LjSpeert A., Billard A., Computational approaches to motor learning by imitation, *Philosophical Transaction of the Royal Society of London: Series B, Biological Sciences* 2003; 358: 537-547.
- [14] Soechting J., Terzuolo C., Organization of arm movements. Motion is segmented, *Neuroscience* 1987; 23: 39-51.