

การสร้าแบบจำลองของโอกาสที่จะถูกยุงกัดในบริเวณปิด*

Modeling chance of mosquito bites in confined space

บุรณก เณยฉิน**

กลศ พัฒนระพีเลิศ***

บทคัดย่อ

โรคไข้เลือดออกถือว่าเป็นโรคที่เป็นปัญหาทางสาธารณสุขที่รุนแรงมากโรคหนึ่งในประเทศไทย ซึ่งมีุงเป็นพาหะนำโรค เพื่อใ้เข้าใจกระบวนการของการส่งต่อโรค นักวิจัยจึงพยายามที่จะสร้างแบบจำลองพื้นที่และเวลาโดยพิจารณาทั้งในระบบนิเวศของยุงและการเคลื่อนที่ของคนในหลายระดับมาตราเชิงพื้นที่ในการศึกษานี้เราสร้างแบบจำลองของความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดสำหรับพื้นที่ที่อยู่อาศัยโดยพิจารณาแบบการบินของยุงเป็นแบบการเดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์และเอนเอียงซึ่งมีความต่อเนื่องกับการหมุนของมุม ซึ่งเราจะคำนวณการแจกแจงของเวลาที่ยุงใช้ในการบินเข้าหาคนครั้งแรกโดยใช้การจำลองบนคอมพิวเตอร์ จากนั้นเราประมาณค่าพารามิเตอร์โดยใช้วิธีความควรจะเป็นสูงสุด เรานำผลที่ได้ไปคำนวณความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดในบริเวณปิด

Abstract

Dengue (DF)/dengue hemorrhagic fever (DHF) is a vector-borne disease that is considerable as the most severe public health problem in Thailand. To understand its transmission, modelers attempt to formulate the space-time model that regards in both vector ecology and human movement in several scales. In this study, we formulate a model of the probability of mosquito bites in particular living space. The flight of mosquito is modeled as correlated and biased random walk with continuous turning angle. We calculate the distribution of the first time that a human is reached by a mosquito. The parameters estimated using maximum likelihood estimation. We calculate chance of mosquito bites in confined space.

* บทความนี้เป็นส่วนหนึ่งของวิทยานิพนธ์เรื่องการสร้างแบบจำลองเชิงโมโครสำหรับการแพร่กระจายของโรคที่มีสัตว์เป็นพาหะ

** ภาควิชาคณิตศาสตร์ คณะวิทยาศาสตร์ มหาวิทยาลัยศิลปากร E-mail: newmon_3@hotmail.com

*** ภาควิชาคณิตศาสตร์ คณะวิทยาศาสตร์ มหาวิทยาลัยศิลปากร วิทยาเขตพระราชวังสนามจันทร์ จ.นครปฐม E-mail:

โรคที่มีพาหะนำโรคเป็นปัญหาที่ถูกมองข้ามเป็นอย่างมากและเป็นปัญหาต่อสุขภาพของประชาชนใน
ทุกๆสภาพแวดล้อม ความต้องการในการควบคุมโรคที่มีประสิทธิภาพสามารถพัฒนาได้จากความเข้าใจที่ดีขึ้นของ
การส่งต่อโรค ซึ่งองค์ประกอบที่สำคัญคือรูปแบบการสัมผัสระหว่างคนกับพาหะ การเปลี่ยนแปลงรูปแบบการ
ติดต่อมีผลกระทบกับอัตราของการส่งต่อโรค ยิ่งกว่านั้นยังอาจช่วยลดการกระจายและโอกาสในการระบาดของ
โรค ดังนั้นการทำความเข้าใจและอธิบายการติดต่อในรูปแบบที่แตกต่างกันนั้นเป็นสิ่งสำคัญสำหรับการออกแบบ
เฝ้าระวังและการป้องกันโรคที่ดีขึ้น โรคไข้เลือดออกเป็นโรคที่มีุงหลาย* เป็นพาหะนำโรคที่เป็นปัญหาสาธารณสุข
ดังนั้นถ้าเราเข้าใจรูปแบบการสัมผัสระหว่างยุงกับคน(ยุงกัด) ก็สามารถช่วยลดการกระจายของโรคได้เช่นเดียวกัน
ตามปกติยุงจะบินเข้าหาคนโดยตามกลิ่นและก๊าซคาร์บอนไดออกไซด์ที่ปล่อยออกมา[5] ด้วยเหตุนี้เราจึงให้
ความสำคัญกับการเคลื่อนที่ของยุงในการเข้าหาคนเป็นหลักสำหรับรูปแบบการสัมผัสระหว่างยุงกับคนของโรค
ไข้เลือดออก ชั้นแรกในการศึกษาการเคลื่อนที่ของยุงคือออกแบบลักษณะพฤติกรรมในการเคลื่อนที่เนื่องจาก
พฤติกรรมของยุงแต่ละตัวเป็นแบบสุ่ม ดังนั้นสามารถมีจำนวนรูปแบบการเคลื่อนที่ที่ที่แตกต่างกันได้มากมาย ทำให้
นักวิจัยไม่สามารถอธิบายพฤติกรรมการบินได้อย่างแม่นยำ ในงานวิจัยนี้ผู้วิจัยแก้ปัญหานี้โดยพัฒนาแบบจำลอง
ภายใต้กฎของความน่าจะเป็นสำหรับการเคลื่อนที่คือกำหนดกฎเกณฑ์และใช้คอมพิวเตอร์ในการหาคำตอบจาก
ลำดับการเคลื่อนที่ที่สร้างขึ้น [6,8,12] เพื่ออธิบายการเคลื่อนที่กับวิเคราะห์แบบจำลองโดยอาศัยสมมติฐานการ
เดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์ [9] (สังเกตได้จากงานเขียนเริ่มแรกของ Broadbent Kendall [3], Skellam [13])
โดยเราจะศึกษาตำแหน่งเริ่มต้นในการบินของยุงใน 2 กรณีคือ 1.กำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยุงและ 2.
ตำแหน่งเริ่มต้นของยุงแบบสุ่ม โดยเราจะทำการหาค่าเวลาที่ยุงใช้บินมาถึงคนครึ่งแรกจากการจำลองลงบน
คอมพิวเตอร์โปรแกรม จากนั้นเราจะนำผลที่ได้มาหาค่าการกระจายที่เหมาะสมโดยใช้วิธีความควรจะเป็นสูงสุด
เพื่อประโยชน์ในการประมาณค่าความน่าจะเป็นที่คนหนึ่งคนจะถูกยุงกัดเมื่ออยู่ในพื้นที่จำกัด และเราจะสรุป
ประเด็นที่สำคัญแล้วนำผลที่ได้จากทั้ง 2 กรณี มาเปรียบเทียบค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดสำหรับแต่ละค่า
ของเวลาที่คนอยู่ในห้องพื้นที่เดียวกันกับยุง

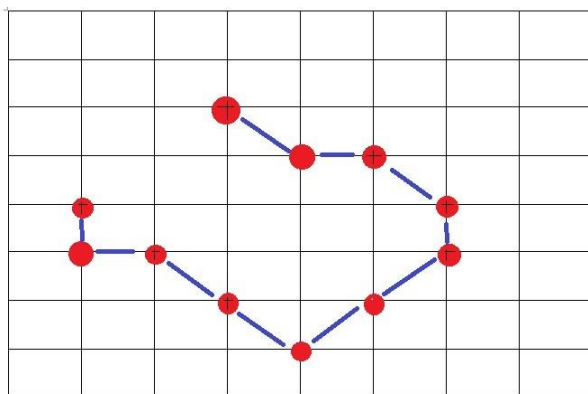
เราสมมติว่าการบินของยุง(ยุงลาย) เป็นแบบการเดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์ การเดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์(Correlated random walk) หมายถึง การเดินสุ่มที่มีการกำหนดทิศทางสัมพันธ์กับทิศทางก่อนหน้า นั่นคือการเดินสุ่มในครั้งปัจจุบันจะมีความสัมพันธ์กับการเดินสุ่มในช่วงระยะเวลา(time scale) ก่อนหน้า ซึ่งรูปแบบ

32

การเดินสุ่มสัมพันธ์นี้จะประกอบด้วยเซตของส่วนของเส้นตรงหรือเวกเตอร์ที่นำมาต่อกันตั้งแต่จุดเริ่มต้นถึงจุดสุดท้าย โดยที่ตำแหน่งของการเชื่อมต่อเป็นจุดเปลี่ยนมุม(turning angle)

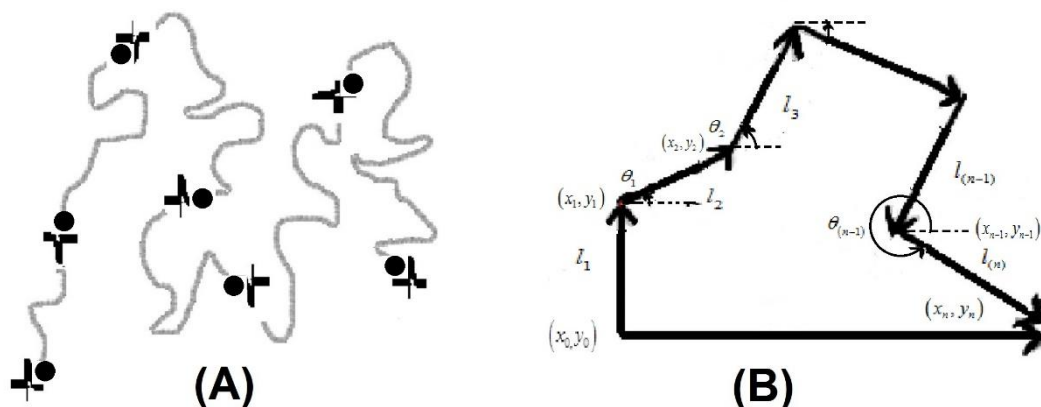
การเดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์ใน 2 มิติ สามารถแบ่งออกเป็น 2 ประเภท โดยแยกตามโครงสร้างเชิงพื้นที่ดังนี้

1. Lattice คือ การแบ่งพื้นที่โดยใช้ตารางสี่เหลี่ยมแล้วกำหนดจุดพิกัดลงบนไปบนตาราง การเดินสุ่มที่เกิดขึ้น จะเคลื่อนจากพิกัดหนึ่งไปอีกพิกัดหนึ่งเท่านั้น ดังรูปที่ 1



รูปที่ 1: การเดินสุ่มแบบ Lattice สามารถเลือกการเคลื่อนที่ในครั้งถัดไปได้สูงสุด 8 ทิศทาง

2. Continuous space คือ การเดินสุ่มที่ไม่จำกัดจุดในการเคลื่อนที่แน่นอน นั่นคือ ทุกๆตำแหน่งในพื้นที่ที่สามารถที่จะมีโอกาสในการที่จะถูกเลือกในการเคลื่อนที่ไปยังตำแหน่งนั้นได้ ซึ่งการเดินสุ่มแบบ Continuous space สามารถเลือกการเคลื่อนที่ในครั้งถัดไปได้ทุกทิศทาง ดังรูปที่ 2



รูปที่ 2: วิธีการวิเคราะห์เคลื่อนที่

รูป (A) แสดงเส้นทางการเคลื่อนที่ของสิ่งมีชีวิตทั่วไปกำหนดให้

(+) แทนสิ่งมีชีวิต

(-) แทนเส้นทางในการเคลื่อนที่และ

• แทนจุดสิ้นสุดของการเคลื่อนที่แต่ละครั้ง

รูป (B) แสดงตัวแปรในการเคลื่อนที่ที่บันทึกได้จากการเคลื่อนที่ที่แสดงในรูป (A)

การบินของยุง พิจารณาองค์ประกอบในพื้นที่ 2 มิติการเคลื่อนที่ที่ปรากฏอยู่ในรูป 2(A) แม้ว่าสัตว์โดยทั่วไปแล้วจะเคลื่อนที่ตามเส้นทางที่วุ่นววน [9] เราสามารถประมาณระยะกระจัดของพวกมันโดยใช้แบบเชื่อมต่อของเส้นตรง การประมาณนี้ช่วยให้เราสามารถดำเนินการวิเคราะห์เปรียบเทียบโดยใช้เพียงสองพารามิเตอร์อย่างง่ายคือ ระยะทางในการเคลื่อนที่และการเปลี่ยนมุมระหว่างการเคลื่อนที่ที่ต่อเนื่อง สำหรับการประยุกต์กับการเคลื่อนที่ของสัตว์ในภาคสนาม เราต้องให้เหตุผลที่เหมาะสมและสอดคล้องกับเงื่อนไขสำหรับการกำหนดเขตจุดสิ้นสุดของการเคลื่อนที่เช่น แหล่งอาหาร เป็นต้น

เรากำหนด θ_m แทนมุมเลี้ยว(turning angle) ในการเคลื่อนที่ครั้งที่ m สมมติให้ θ_m เป็นตัวแปรสุ่มอิสระซึ่งสุ่มจากฟังก์ชันความหนาแน่นความน่าจะเป็น $g(\theta)$ ในที่นี้เรากำหนดให้การแจกแจงของมุมเลี้ยวเป็นแบบปกติ(normal distribution) ซึ่งมีการแจกแจงแบบเกาส์เซียน(gaussian)

$$g(\theta) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(\theta-\mu)^2}{2\sigma^2}}$$

โดยที่ μ เป็นค่าเฉลี่ยของการแจกแจง และ σ^2 เป็นความแปรปรวน ในทางปฏิบัติเราอาจกำหนดให้การแจกแจงมีรูปแบบอื่นที่แตกต่าง เช่น แบบ von Mises distribution, แบบ Wrapped Cauchy [4] พิจารณาการเคลื่อนที่ของยุง โดยเริ่มต้นที่ (x_0, y_0) จากรูป 2(B) เนื่องจากลักษณะการเคลื่อนที่ที่เป็นเส้นตรง เราสามารถหาตำแหน่งต่อไป (x_{m+1}, y_{m+1}) ได้จากตำแหน่งปัจจุบัน (x_m, y_m) รวมกับระยะทางที่เคลื่อนที่ไปในแกนนั้นจากตำแหน่งปัจจุบันถึงตำแหน่งต่อไปได้ดังนี้

$$x_{m+1} = x_m + l_m \cos \theta_m$$

$$y_{m+1} = y_m + l_m \sin \theta_m$$

ดังนั้นเราสามารถหาระยะทางสำหรับแต่ละครั้งที่เคลื่อนที่ได้จากสูตรคือ

$$l_m = \sqrt{x_m^2 + y_m^2}$$

การแจกแจงของเวลาที่จะใช้ในการเข้าถึงเป้าหมายครั้งแรก

ในงานวิจัยนี้เราจะกำหนดให้ยุงเป็นยุงโตเต็มวัยเพศเมียเนื่องจากยุงตัวผู้ไม่ดูดเลือดและไม่ได้เป็นพาหะอยู่ภายในห้องของพื้นที่ที่พักอาศัยเท่านั้น (ที่พักอาศัยในที่นี้รวมทุกสถานที่ที่เราใช้ในชีวิตประจำวัน เช่น ที่ทำงาน วัด โรงเรียน ไม่เฉพาะบ้านอย่างเดียว) เราจะสมมติว่ายุงจะไม่บินข้ามห้อง ดังนั้นพื้นที่ที่จะใช้ขึ้นกับขนาดของห้องที่พิจารณา ส่วนรูปแบบการบินของยุงอยู่ในเส้นทาง 2 มิติโดยสมมติว่าห้องว่างเปล่า และการบินเป็นแบบการเดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์(correlated) และเอนเอียง(biased) ซึ่งมีความต่อเนื่องของทิศทางดังนั้นเราจะกำหนดตำแหน่งที่แน่นอนของมนุษย์(ในที่นี้กำหนดให้คนอยู่กลางห้องและไม่เคลื่อนที่) และพิจารณาคนอยู่ในระบบเพียง 1 คนเท่านั้น กำหนดให้ทิศทางการบินของยุงจะขึ้นอยู่กัตำแหน่งปัจจุบัน และยุงจะบินด้วยความเร็วคงที่ กำหนดให้การเปลี่ยนมุมในแต่ละครั้งของการเคลื่อนที่เป็นไปตามกระบวนการปัวซอง(Poisson Process)

กระบวนการปัวซอง เป็นกระบวนการสุ่มที่นับจำนวนของเหตุการณ์ โดยเหตุการณ์เหล่านี้เกิดขึ้นในช่วงเวลาที่กำหนด เวลาระหว่างแต่ละคู่ของเหตุการณ์ที่ต่อเนื่องกันจะมีการกระจายแบบเอกซ์โพเนนเชียล (exponential distribution) ด้วยพารามิเตอร์ λ และแต่ละครั้งระหว่างช่วงเวลาที่มาถึงเหตุการณ์ต่อมาจะถือว่าเป็นอิสระกับระหว่างช่วงเวลาที่มาถึงเหตุการณ์ครั้งอื่นๆ กระบวนการนี้ตั้งชื่อตามนักคณิตศาสตร์ชาวฝรั่งเศส Siméon Denis Poisson ให้ $N(t)$ แทนจำนวนเหตุการณ์ที่เกิดขึ้นที่เวลา t ดังนั้นจำนวนของเหตุการณ์ในช่วงระยะเวลา $(t, t + \tau]$ จะมีการแจกแจงแบบปัวซอง ด้วยพารามิเตอร์ $\lambda \tau$ นั่นคือ

$$P[(N(t + \tau) - N(t)) = k] = \frac{e^{-\lambda \tau} (\lambda \tau)^k}{k!} \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

เมื่อ $N(t + \tau) - N(t) = k$ จำนวนของเหตุการณ์ในช่วงระยะเวลา $(t, t + \tau]$

ดังนั้นเราจะนับเวลาครั้งแรกที่ถูกยุงกัดเมื่อยุงบินเข้าไปใกล้คนมากที่สุด(ซึ่งจะกำหนดรัศมีรอบๆ ตำแหน่งของคนคือระยะที่ใกล้ที่สุดที่ยุงสามารถกัดได้) แล้วดำเนินการทั้งหมดโดยใช้การจำลองลงบนคอมพิวเตอร์ ซึ่งเราจะศึกษาอิทธิพลของตำแหน่งเริ่มต้นในการบินของยุงใน 2 กรณีต่อไปนี้

1. คือการกำหนดตำแหน่งที่แน่นอนของยุง ณ เวลาเริ่มต้น
2. ตำแหน่งเริ่มต้นของยุงเป็นแบบสุ่ม คือการกำหนดตำแหน่งของยุง ณ เวลาเริ่มต้นอยู่ในตำแหน่งใดก็ได้ในห้อง ยกเว้น ภายในรัศมีที่ต้องถูกยุงกัดของคน

ขั้นตอนการทำงานของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ในการคำนวณหาค่าเวลาในการกัดครั้งแรกของยุงเป็นไปดังนี้

1. กำหนดขนาดของห้อง รัศมีรอบๆ ตำแหน่งคน ความเร็วในการบินของยุง อัตราในการเปลี่ยนมุมของยุงและตำแหน่งเริ่มต้นของยุง
2. คำนวณเวลาในการเคลื่อนที่เป็นเส้นตรง
3. คำนวณระยะทางสำหรับแต่ละครั้ง l_m
4. สุ่มมุม θ_m จาก $g(\theta)$ ที่มีความแปรปรวนเท่ากับ 1 [5]
5. คำนวณตำแหน่งใหม่ของยุง
6. สังเกตว่าตำแหน่งใหม่ของยุงนั้นอยู่ภายในรัศมีที่ต้องถูกยุงกัดของคนหรือไม่ ถ้าใช่ก็หยุด ถ้าไม่ใช่กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 อีกครั้ง
7. คำนวณเวลาทั้งหมด

จากแนวคิดของ Steven T. Stoddard [14] เราสามารถหาค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัด ได้ดังนี้

$$\text{Prob.}\{\text{being bitten by mosquito}\} = \text{Prob.}\{\tau \leq \tau_{fpt}\} = F(\tau)$$

$$= \int_0^{\tau} f(\tau) d\tau$$

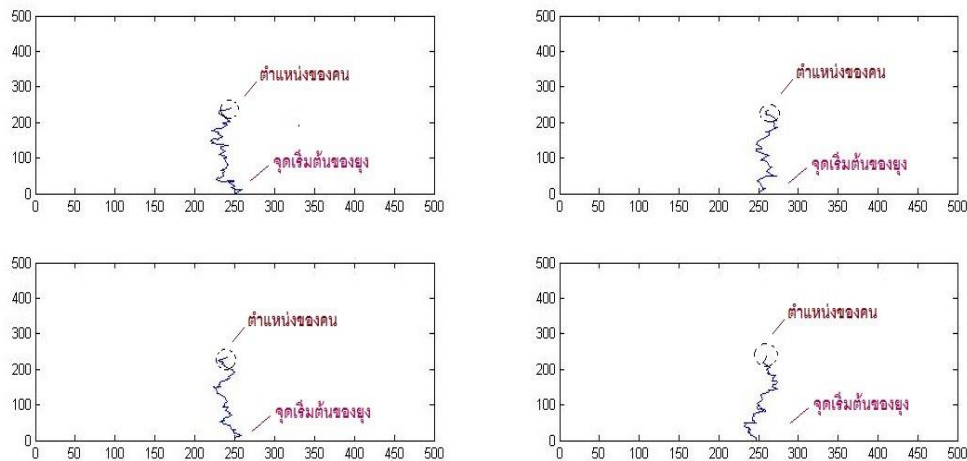
เมื่อ τ_{fpt} เป็นตัวแปรสุ่มของเวลาแรกที่จะถูกยุงกัด (First passage time)

$f(\tau)$ เป็นฟังก์ชันความหนาแน่นความน่าจะเป็นของ τ_{fpt} ในขณะที่เราจะคำนวณความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดในรูปความน่าจะเป็นสะสม $F(\tau)$ โดยในที่นี้ค่าของ τ จะถูกแทนที่ด้วยเวลาที่คนและยุงอยู่ร่วมกันในห้อง

ผลการจำลองเลียนแบบ (Simulation results)

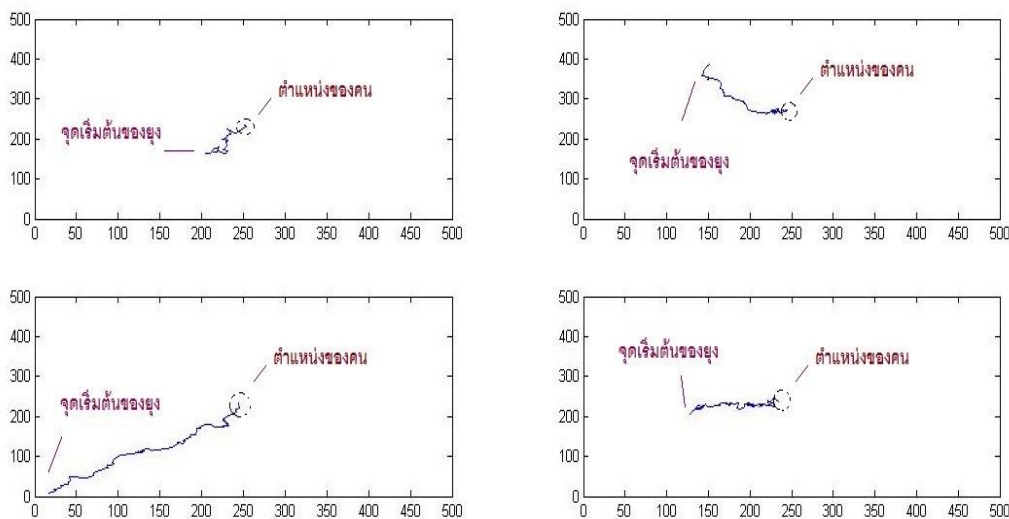
ในการทดลองเราจะสมมติขนาดของห้องเป็น 500×500 เซนติเมตร รัศมีรอบๆตำแหน่งคนคือ 20 เซนติเมตร ยิงปืนด้วยความเร็ว 50 เซนติเมตรต่อวินาที [5] และอัตราในการเปลี่ยนมุมของยิง คือ 15 ครั้งต่อวินาทีซึ่งได้ผลดังนี้

1. กำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยิง ในที่นี้เราจะให้ยิงอยู่ตำแหน่งตรงกลางล่างสุดของห้องดังรูปที่ 3



รูปที่ 3: กราฟแสดงการยิงของยิงที่ตำแหน่ง (250,0) ณ เวลาเริ่มต้นจนถึงตำแหน่งที่คนจะถูกยิงกัด โดยสมมติขนาดของห้อง 500×500 เซนติเมตร และคนอยู่ตำแหน่ง (250,250) และระยะที่ไกลที่สุดที่ยิงสามารถกัดคนได้คือ 20 เซนติเมตร

2. ตำแหน่งเริ่มต้นของยิงเป็นแบบสุ่ม ดังรูปที่4



รูปที่ 4: กราฟแสดงการยิงของยิงที่ตำแหน่งต่างๆ ณ เวลาเริ่มต้นจนถึงตำแหน่งที่คนจะถูกยิงกัด โดยสมมติขนาดของห้อง 500×500 เซนติเมตร และคนอยู่ตำแหน่ง (250,250) และระยะที่ไกลที่สุดที่ยิงสามารถกัดคนได้คือ 20 เซนติเมตร

การหาค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยิงกีด จากการสมมติการบินของยูงเป็นแบบกระบวนการปัวซอง ทำให้ทราบว่าการระหว่างแต่ละคู่ของเหตุการณ์ที่ต่อเนื่องกันจะมีการกระจายแบบเอกซ์โพเนนเชียล จากหลักการของทฤษฎีความน่าจะเป็นแบบเบย์(บางท่านเรียก การอนุมานแบบเบย์(Bayesian inference)) ได้กล่าวว่า การเชื่อมต่อกันด้วยการกระจายแบบเอกซ์โพเนนเชียลทำให้ได้การกระจายแบบแกมมา (Gamma distribution) ดังนั้น เราจะได้

$$f(x) = \frac{(x-\gamma)^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} \exp(-(x-\gamma)/\beta)$$

และความน่าจะเป็นสะสมคือ

$$F(x) = \frac{\Gamma_{(x-\gamma)/\beta}(\alpha)}{\Gamma(\alpha)}$$

ซึ่ง Γ คือ Gamma Function และ Γ_x คือ Incomplete Gamma Function

$$\Gamma_x(\alpha) = \int_0^x t^{\alpha-1} e^{-t} dt \quad (\alpha > 0)$$

เมื่อ α คือ continuous shape parameter ($\alpha > 0$)

β คือ continuous scale parameter ($\beta > 0$)

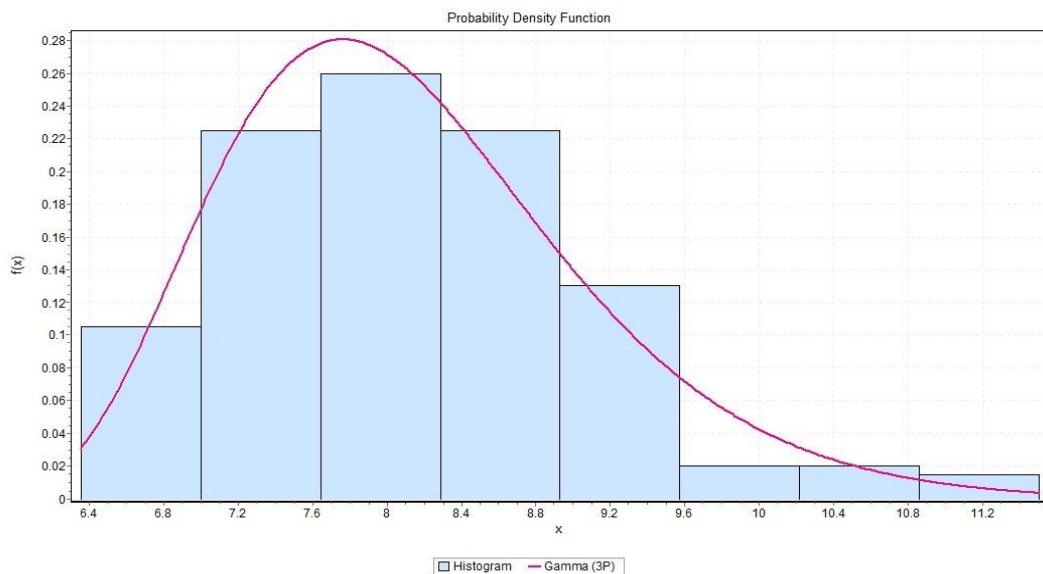
และ γ คือ continuous location parameter

จากนั้น เราจะนำข้อมูลเวลาในการกีดครั้งแรกของยูงที่ได้จากการกำหนดตำแหน่งทั้ง 2 กรณี มาทำซ้ำทั้งหมด 200 รอบ แล้วนำข้อมูลที่ได้มาปรับ(fit) กับการกระจายแบบแกมมา โดยใช้วิธีการประมาณพารามิเตอร์ด้วยวิธีความควรจะเป็นสูงสุด(Maximum likelihood estimation)* [1,2,11] เพื่อหาค่า α, β และ γ จากนั้นเราจะนำการกระจายแบบแกมมาที่ได้จากทั้ง 2 กรณีไปหาค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยิงกีดต่อไปซึ่งได้ผลดังต่อไปนี้

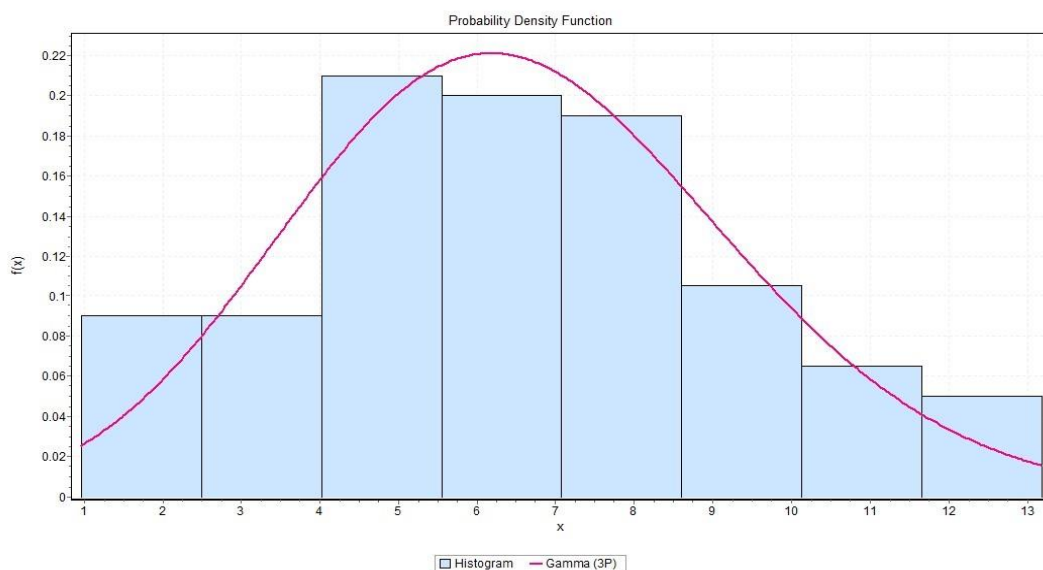
1. กำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยูง ได้ผลดังนี้ค่าเฉลี่ยเวลาในการกีดครั้งแรกของยูง คือ 8.1241 วินาที ฐานนิยม คือ 7.7597 วินาที ความแปรปรวน คือ 0.94691 $\alpha = 7.1326$ $\beta = 0.36436$ และ $\gamma = 5.5253$ ดังรูปที่ 5

2. ตำแหน่งเริ่มต้นของยูงเป็นแบบสุ่ม ได้ผลดังนี้ค่าเฉลี่ยเวลาในการกีดครั้งแรกของยูง คือ 6.5435 วินาที ฐานนิยม คือ 6.1783 วินาที ความแปรปรวน คือ 7.7276 $\alpha = 5.7969$ $\beta = 0.36511$ และ $\gamma = -14.622$ ดังรูปที่ 6

* การประมาณพารามิเตอร์ด้วยวิธีความควรจะเป็นสูงสุด (เป็นวิธีการที่ใช้กันแพร่หลายมากที่สุด มีความคิดมานานตั้งแต่คริสต์ศตวรรษที่ 18 คาร์ล ฟรีดริช เกาส์ (Karl Friedrich Gauss 1777-1855) และแดเนียล แบร์นูลลี (Daniel Bernoulli) ได้ใช้วิธีการนี้มาแล้วต่อมาในต้นศตวรรษที่ 20 โรนัลด์ ไอลเมอร์ ฟิชเชอร์ (Ronald Aylmer Fisher 1890-1962) ได้ทำการศึกษาสมบัติของวิธีการนี้ ทำให้มีผู้ไขกันกว้างขวางขึ้น และ ถือว่าวิธีการนี้เป็นผลงานของฟิชเชอร์ โดยเขาได้นำเสนอผลงานเกี่ยวกับวิธีการนี้ในปี ค.ศ.1912 พร้อมทั้งมีการปรับปรุงแก้ไขส่วนที่เกี่ยวข้องให้เหมาะสมขึ้นอีกด้วย นักสถิติคนอื่นๆก็มีส่วนทำให้วิธีการนี้เป็นที่นิยมแพร่หลายยิ่งขึ้นด้วย



รูปที่ 5: กราฟ Gamma distribution เทียบกับเวลาในการกีดครั้งแรกของยุงที่ได้จากการกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยุงที่ทำซ้ำทั้งหมด 200 รอบ



รูปที่ 6: กราฟ Gamma distribution เทียบกับเวลาในการกีดครั้งแรกของยุงที่ได้จากการกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นของยุงแบบสุ่มที่ทำซ้ำทั้งหมด 200 รอบ

สรุปผล

การหาค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดจากเวลาที่คนหนึ่งคนใช้ทำกิจกรรมภายในพื้นที่จำกัด สามารถหาได้จากการกระจายแบบเกมมา โดยเราจะแสดงค่าเปรียบเทียบค่าความน่าจะเป็นจากผลข้อมูลที่ได้จากทั้ง 2 กรณีกับเวลาที่ใช้(วินาที)ภายในพื้นที่จำกัด ตามตารางต่อไปนี้

เวลาที่คนและยุงอยู่ร่วมกัน (วินาที)	ค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัด	
	กำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยุง	ตำแหน่งเริ่มต้นของยุงเป็นแบบสุ่ม
1	0	0.01554
2	0	0.04235
3	0	0.09522
4	0	0.18137
5	0	0.2997
6	0.00032274	0.43908
7	0.10519	0.58191
8	0.49842	0.71088
9	0.82567	0.81462
10	0.95678	0.88967
11	0.99152	0.93892
12	0.99859	0.96846

รูปที่ 7: ตารางแสดงการเปรียบเทียบค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดใน 2 กรณี ตามเวลาที่คนและยุงอยู่ร่วมกัน(วินาที) ที่ใช้ภายในพื้นที่จำกัด

จากตารางสามารถสรุปได้ว่าค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดในช่วงระยะเวลาก่อนค่าเฉลี่ยเวลาในการกัดครั้งแรกของยุงในกรณีกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยุง(8.1241 วินาที) จะมีค่าน้อยกว่ากรณีกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นของยุงเป็นแบบสุ่ม แต่พอเวลาเลยค่าเฉลี่ยเวลาไปแล้วค่าความน่าจะเป็นของกรณีกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นของยุงเป็นแบบสุ่มจะมีค่าน้อยกว่า ดังนั้น เราสามารถสรุปได้ว่าค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดขึ้นอยู่กับค่าการแจกแจงความน่าจะเป็น (ซึ่งสิ่งที่เป็นตัวกำหนดคือการกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นของยุง) และเวลาที่คนหนึ่งคนใช้ทำกิจกรรมภายในพื้นที่จำกัดนั้น

อภิปรายผล

โรคไข้เลือดออกเป็นโรคที่มียุงพาหะนำโรคและเป็นปัญหาต่อสุขภาพของประชาชนในทุกๆ สภาพแวดล้อม ดังนั้นการเข้าใจรูปแบบการสัมผัสระหว่างยุงกับคนก็สามารถช่วยลดการกระจายของโรคได้ตามปกติยุงจะบินเข้าหาคนโดยตามกลิ่นและก๊าซคาร์บอนไดออกไซด์ที่ปล่อยออกมา ด้วยเหตุนี้เราจึงให้ความสำคัญกับการเคลื่อนที่ของยุงในการเข้าหาคนเป็นหลัก ซึ่งในงานวิจัยนี้เรากำหนดให้ยุงเคลื่อนที่แบบการเดินสุ่มที่มีความสัมพันธ์(correlated)และเอนเอียง(biased) ซึ่งเราจะสมมติการบินเป็นแบบ Poisson Process จากกระบวนการปัวซองทำให้เราทราบว่าเวลาระหว่างแต่ละคู่ของเหตุการณ์ที่ต่อเนื่องกันจะมีการกระจายแบบเอกซ์โพเนนเชียล ดังนั้นจากหลักการของทฤษฎีความน่าจะเป็นแบบเบย์ทำให้ได้ว่าการเชื่อมต่อกันด้วยการกระจายแบบเอกซ์โพเนนเชียลทำให้ได้การกระจายแบบแกมมา ซึ่งเราจะหาค่าประมาณพารามิเตอร์ของการกระจายแบบแกมมาโดยใช้วิธีความควรจะเป็นสูงสุด จากนั้นเราจะนำข้อมูลที่ได้ไปหาค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดต่อไป ซึ่งเราจะกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นในการบินของยุงใน 2 กรณี คือกำหนดตำแหน่งเริ่มต้นที่แน่นอนของยุงและตำแหน่งเริ่มต้นของยุงแบบสุ่ม โดยเราจะทำการหาค่าเวลาแรกที่คนจะถูกยุงกัดจากการจำลองลงบนคอมพิวเตอร์โปรแกรม ผลที่ได้จากการหาค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดใน 2 กรณีเทียบกับเวลาที่ใช้ภายในพื้นที่ปิดสามารถสรุปได้ว่าค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดขึ้นอยู่กับค่าการแจกแจงความน่าจะเป็นและเวลาที่คน

หนึ่งคนใช้ทำกิจกรรมภายในพื้นที่จำกัดนั้น จากผลสรุปที่ได้นี้ทำให้เราทราบว่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดของคนแต่ละคนมีค่าไม่เท่ากันถึงแม้จะอยู่ในสถานที่เดียวกัน เพราะกิจวัตรประจำวันของแต่ละคนแต่ละวัยไม่เหมือนกัน ดังนั้นแต่ละคนจะใช้เวลาภายในพื้นที่นั้นไม่เท่ากัน และถึงแม้จะใช้เวลาเท่ากันแต่คนละสถานที่ค่าความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดก็ไม่เท่ากันด้วยเพราะสถานที่แต่ละแห่งก็มีการแจกแจงความน่าจะเป็นไม่เท่ากัน ดังนั้น เมื่อความน่าจะเป็นที่จะถูกยุงกัดของคนแต่ละคนมีค่าไม่เท่ากันโอกาสที่จะเกิดโรคไข้เลือดออกแต่ละคนก็ไม่เท่ากันด้วย และสิ่งที่น่าสนใจหรือนำไปขยายผลต่อไปคือ 1.พิจารณาคนในห้องที่มากกว่า 1 คน แล้วดูค่าความน่าจะเป็นโดยตั้งสมมติฐานว่าลดลง 2.ขนาดของห้องเพิ่มขึ้นความน่าจะเป็นคาดว่าจะลดลง 3.อิทธิพลของอัตราเร็วและการแจกแจงของมุมเลี้ยวควรศึกษาในแง่มุมอื่น

กิตติกรรมประกาศ

งานวิจัยนี้ได้รับทุนสนับสนุนจากสถาบันบัณฑิตวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีไทย (TGIST) สำนักงานพัฒนาวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีแห่งชาติประจำปี 2554 สัญญารับทุนเลขที่ TG-๔๔-๑๘-๕๔-๐๕๒M

เอกสารอ้างอิง

ภาษาไทย

ประชุม สุวัฒน์. (2553): **ทฤษฎีการอนุมานเชิงสถิติ**. พิมพ์ครั้งที่3: กรุงเทพฯ: สำนักงานกิจการโรงพิมพ์องค์การสงเคราะห์ทหารผ่านศึก.

ภาษาต่างประเทศ

Azzalini A. (1996): **Statistical Inference, Based on the likelihood Monographs on Statistics and Applied Probability 68**. Chapman&Hall.

Broadbent S.R. (1953). **The random walk of Trichostrongylus retortaeformis**. Biometrics 9: 460-466.

Codling E.A., Plank M.J. and Benhamou S. (2008). **Random walk models in biology**. Journal of the royal society Interface 5: 813-834.

Cummins B., Cortez R., Foppa I.M., Walbeck J., Hyman J.M. (2012). **A Spatial Model of Mosquito Host-Seeking Behavior**. PLoSComput Biol8(5):e1002500. doi:10.1371/journal.pcbi.1002500: 1-12.

Jones R. (1977). **Movement patterns and egg distribution in cabbage butterflies**. J Anim Ecol 46: 195-212.

Kaewsrasean N., Thongteeraparp A. (2012). **The simulation to compare the efficiency of using one-way analysis of variance with two-way analysis of variance in randomized complete block design**. Veridian E-Journal, Silpakorn University 5(3): 21 pp. (In Thai) .

Kaiser H. (1976). **Quantitative description and simulation of stochastic behavior in**

- dragonflies (Aeschna cyanea, Odonata).** Acta Biotheor: 163-210.
- Kareiva P.M. and Shigesada N. (1983). **Analyzing Insect Movement as a Correlated Random Walk.** Oecologia(Berlin) 56: 234-238.
- Khruasom P. (2012). **Comparative Efficiency of Four Systematic Sampling methods.** Veridian E-Journal, Silpakorn University 5(3): 9 pp. (In Thai).
- Krishnamoorthy K. (1972-1991). **Handbook of Statistical Distributions with Applications.** Chapman&Hall/CRC Taylor&Francis Group.
- Siniff D.,Jessen C. (1969). **A simulation model of animal movement patterns.** Adv Ecol Res 6: 185-219.
- Skellam J.G. (1951). **Random dispersal in theoretical populations.** Biometrika 38: 196-218.
- Steven T. Stoddard (2009). **The Role of Human Movement in the Transmission Vector-Borne Pathogens,** <http://www.ncbi.nlm.nih.gov/pmc/articles/PMC2710008/> accessed on 4 August 2012.