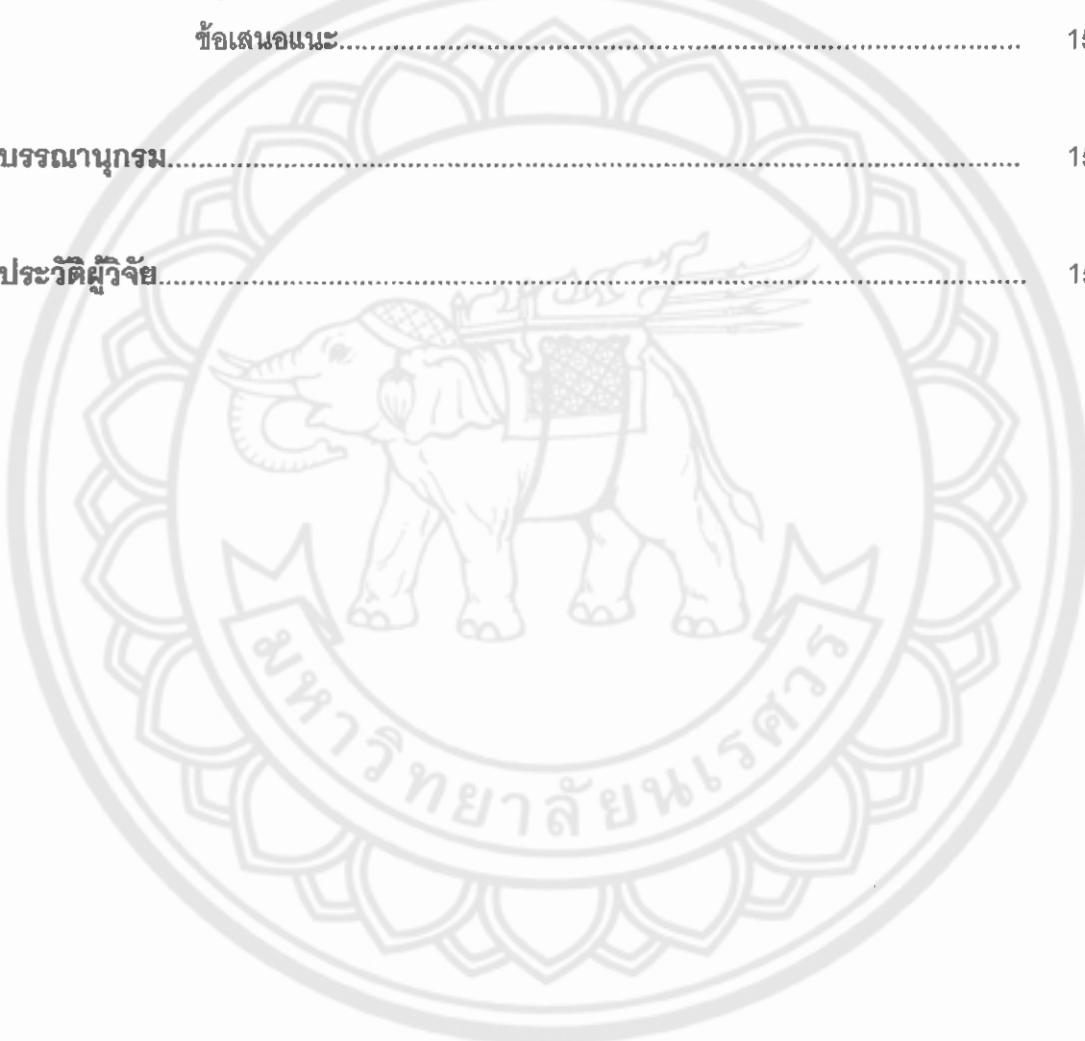


## สารบัญ

บทที่	หน้า
1 บทนำ	1
ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา.....	1
จุดมุ่งหมายของการวิจัย.....	3
ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับจากการวิจัย.....	3
ขอบเขตของการวิจัย.....	3
นิยามศัพท์เฉพาะ.....	4
2 เอกสารและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	5
งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	5
3 วิธีดำเนินการวิจัย.....	25
การวิเคราะห์พื้นผิวแบบสุ่ม.....	27
แบบจำลองยานพาหนะ.....	49
แบบจำลองโครงสร้างพื้นฐาน.....	55
ความสัมพันธ์พื้นผิวทาง ยานพาหนะ และโครงสร้างพื้นฐาน.....	66
วิธีการที่นับผิดชอบสนอง.....	89
4 ผลการวิจัยและการอภิปนัยผลการวิจัย.....	106
ผลตอบสนองของยานพาหนะ.....	107
ผลตอบสนองของโครงสร้างพื้นฐาน.....	111
การวิเคราะห์สมการทดด้อยเส้นพหุคูณ.....	121

## สารบัญ (ต่อ)

บทที่	หน้า
5 บทสรุป.....	148
สรุปผลการวิจัย.....	148
ข้อเสนอแนะ.....	150
บรรณานุกรม.....	153
ประวัติผู้จัด.....	156



## บัญชีตาราง

ตาราง	หน้า
1 แสดงค่าความถี่อัตราการมาถึงของเพลาเบรีชเบเที่ยบกับตัวแปรไว้หน่วย ความเร็วيانพาหนะ และระยะห่างระหว่างเพลาต่อความยาวของคาน..	19
2 แสดงค่าอัตราเร่งสูงสุดที่มีผลต่อความรู้สึกของผู้ใช้يانพาหนะ ตามมาตรฐาน ISO 2631.....	54
3 แสดงค่าตัวแปรไว้หน่วยความถี่พื้นฐานของคานซึ่งเดียว จำนวน 10 โนมด....	82
4 ตารางการวิเคราะห์ความแปรปรวน (Analysis of Variance, ANOVA).....	93
5 ความสัมพันธ์ของค่า RMS ระยะใกล้กึ่งกลางสะพาน และ ตัวแปรไว้หน่วย ระยะทางสหสัมพันธ์ $\frac{\Delta_c}{L}$ จำนวนตัวอย่างทดสอบ 10 ครั้ง.....	96
6 ตารางการวิเคราะห์ความแปรปรวน (Analysis of Variance, ANOVA).....	97
7 แสดงความสัมพันธ์ของค่า RMS ระยะใกล้กึ่งกลางสะพาน ตัวแปรไว้หน่วย ระยะห่าง ระหว่างเพลา ( $\ell/L$ ) ตัวแปรไว้หน่วยระยะทางสหสัมพันธ์ ( $\Delta_c/L$ ) และตัวแปรไว้หน่วยความเข้มข้นของไวท์โนรอยด์ ( $q_0/L^3$ ) จำนวนตัวอย่างทดสอบ 27 ครั้ง .....	99
8 ตารางการวิเคราะห์ความแปรปรวน (Analysis of Variance, ANOVA).....	101
9 แสดงสมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต และสัมประสิทธิ์การตัดสินใจ สำหรับรูปแบบฟังก์ชันโพลิโนเมียล ลำดับที่ 1 ถึง 3.....	102
10 แสดงสมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สัมประสิทธิ์การตัดสินใจ และ p-value สำหรับรูปแบบฟังก์ชันโพลิโนเมียลลำดับที่ 1 ถึง 3 ของตัวแปร อิสระ ( $\ell/L$ ) ( $\Delta_c/L$ ) และ ( $q_0/L^3$ ) ที่ส่งผลต่อตัวแปรตาม $RMS[V(0.50L)]$ จำนวนตัวอย่างทดสอบ 27 ครั้ง.....	103
11 แสดงพารามิเตอร์ของตัวแบบ สมการทดสอบโดยโพลิโนเมียลลำดับที่ 2 ของ ความสัมพันธ์ของตัวแปรอิสระ 3 ตัวแปร ( $\ell/L$ ) ( $\Delta_c/L$ ) และ ( $q_0/L^3$ ) ที่ส่งผลต่อ $RMS[V, pp/g]$ .....	105

## บัญชีตาราง (ต่อ)

ตาราง	หน้า
12 แสดงค่าขั้ตตราการมาถึงของเพลา ที่ความเร็ว และความยาวคานต่างๆ.....	113
13 แสดงตัวแปรตาม สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สัมประสิทธิ์การ ตัดสินใจ และp-value ของ พารามิเตอร์ของระบบพื้นผิว จำนวนตัวอย่างทดสอบ 27 ครั้ง.....	122
14 แสดงพารามิเตอร์ของตัวแบบ สมการทดสอบโดยโพลิโนเมียลลำดับที่ 2 ของพารามิเตอร์ของระบบพื้นผิว ของค่า $RMS[V_{,pp/g}]$ $RMS[V(0.50L)]$ $RMS[M(0.50L)]$ และ $RMS[S(0.95L)]$ .....	124
15 แสดงตัวแปรตาม สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สัมประสิทธิ์การ ตัดสินใจ และp-value ของ พารามิเตอร์ของระบบโครงสร้างพื้นฐาน จำนวนตัวอย่างทดสอบ 9 ครั้ง.....	125
16 แสดงตัวแปรตาม สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สัมประสิทธิ์การ ตัดสินใจ และp-value ของ พารามิเตอร์ของระบบโครงสร้างพื้นฐาน จำนวนตัวอย่างทดสอบ 121 ครั้ง.....	126
17 แสดงพารามิเตอร์ของตัวแบบ สมการทดสอบโดยโพลิโนเมียลลำดับที่ 2 ของพารามิเตอร์ของระบบโครงสร้างพื้นฐาน ของค่า $RMS[V(0.50L)]$ $RMS[M(0.50L)]$ และ $RMS[S(0.95L)]$ จำนวนตัวอย่าง ทดสอบ 121 ครั้ง.....	127
18 แสดงโพลิโนเมียลลำดับที่ 1 ถึง 4 สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สัมประสิทธิ์การตัดสินใจ และp-value ของ $RMS[V_{,pp/g}]$ พารามิเตอร์ของระบบโครงสร้างพื้นฐาน จำนวนตัวอย่างทดสอบ 121 ครั้ง.....	128
19 แสดงพารามิเตอร์ของตัวแบบ สมการทดสอบโดยโพลิโนเมียลลำดับที่ 3 ของพารามิเตอร์ของระบบโครงสร้างพื้นฐาน ของค่า $RMS[V_{,pp/g}]$ ....	130

## บัญชีตาราง (ต่อ)

ตาราง	หน้า
20 แสดงตัวแปรตาม สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สมประสิทธิ์การตัดสินใจ และ $p$ -value ของ พารามิเตอร์ของระบบยานพาหนะ จำนวนตัวอย่างทดสอบ 81 ครั้ง.....	131
21 แสดงพารามิเตอร์ของตัวแบบ สมการทดถอยโพลิโนเมียลลำดับที่ 2 ของพารามิเตอร์ของระบบยานพาหนะ ของค่า $RMS[V_{pp}/g]$ $RMS[V(0.50L)]$ $RMS[M(0.50L)]$ และ $RMS[S(0.95L)]$ .....	133
22 แสดงตัวแปรตาม สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สมประสิทธิ์การตัดสินใจ และ $p$ -value ของ ระบบการเคลื่อนที่ยานพาหนะบนโครงสร้างพื้นฐาน จำนวนตัวอย่างทดสอบ 2,187 ครั้ง.....	135
23 แสดงพารามิเตอร์ของตัวแบบ สมการทดถอยโพลิโนเมียลลำดับที่ 2 ของพารามิเตอร์ของการเคลื่อนที่ยานพาหนะบนโครงสร้างพื้นฐาน ของค่า $RMS[V_{pp}/g]$ $RMS[V(0.50L)]$ $RMS[M(0.50L)]$ และ $RMS[S(0.95L)]$ .....	137
24 เปรียบเทียบค่า $RMS[V_{pp}/g]$ จากผลการทดลอง กับ ค่า $RMS[V_{pp}/g]$ จากสมการทดถอยในแต่ละกลุ่ม ที่ความเร็ว 150 – 350 km./hr. ....	139
25 เปรียบเทียบค่า $RMS[V(0.50L)]$ จากผลการทดลอง กับ ค่า $RMS[V(0.50L)]$ จากสมการทดถอยในแต่ละกลุ่ม ที่ความเร็ว 150 – 350 km./hr. ....	139
26 เปรียบเทียบค่า $RMS[M(0.50L)]$ จากผลการทดลอง กับ ค่า $RMS[M(0.50L)]$ จากสมการทดถอยในแต่ละกลุ่ม ที่ความเร็ว 150 – 350 km./hr. ....	140
27 เปรียบเทียบค่า $RMS[S(0.95L)]$ จากผลการทดลอง กับ ค่า $RMS[S(0.95L)]$ จากสมการทดถอยในแต่ละกลุ่ม ที่ความเร็ว 150 – 350 km./hr. ....	140

## บัญชีตาราง (ต่อ)

ตาราง	หน้า
28 แสดงโพลิโนเมียลลำดับที่ 2 และ 3 สมมติฐาน ตัวทดสอบสถิติ ช่วงวิกฤต สัมประสิทธิ์การตัดสินใจ และ p-value ของ $RMS[V, pp/g]$ ระบบการเคลื่อนที่yanpathanaben โครงสร้างพื้นฐาน จำนวนตัวอย่างทดสอบ 2,187 ครั้ง.....	143
29 เปรียบเทียบค่า $RMS[V, pp/g]$ จากผลการทดลอง กับ ค่า $RMS[V, pp/g]$ จากสมการทดแทนโพลิโนเมียล ลำดับที่ 2 และ 3 ระบบการเคลื่อนที่yanpathanaben โครงสร้างพื้นฐาน ที่ความเร็ว 150 – 350 km./hr. ....	143
30 แสดงพารามิเตอร์ และช่วงความเชื่อมั่นของตัวแบบ สมการทดแทน โพลิโนเมียลลำดับที่ 2 ของพารามิเตอร์ของการเคลื่อนที่yanpathanab- น โครงสร้างพื้นฐาน ของค่า $RMS[V, pp/g]$ .....	145

## บัญชีภาพ

ภาพ	หน้า
1 แสดงค่า DAF ของการเคลื่อนที่ในแนวตั้งของคนสำหรับน้ำหนักบรรทุกและ ความเร็วขนาดต่างๆ.....	7
2 แสดงค่าการเคลื่อนที่ในแนวตั้งสูงสุดสำหรับอัตราส่วนค่าความหน่วงต่างๆ.....	7
3 แสดงแบบจำลองยานพาหนะทดสอบเพลาเดี่ยว.....	8
4 แสดงตัวอย่างข้อมูลของกระบวนการกรอง.....	9
5 แสดงฟิงเกอร์รัน PSD ของความชรุรุ่งของผิวทาง.....	10
6 แสดงค่า DAF ของแรงกระทำที่เพลาหลังสะสม ที่ความเร็ว 140 กม./ชม. และที่ระดับความชรุรุ่งต่างๆ.....	10
7 แสดงผลตอบสนองต่อความโน้มที่ $f_y = 0.08$ และ ค่าระยะห่าง ระหว่างเพลาต่อความยาวค่าน $I/L = 0.50$ .....	12
8 แสดงค่าความถี่ของยานพาหนะที่ระดับความชรุรุ่งและความเร็วต่างๆ.....	14
9 แสดงค่าความเร่งในแนวตั้งและแนวราบของรถไฟ 1 ระบบ (ค่า L คือ หัวรถจักร, T คือ ตู้สัมภาระ และ P คือห้องผู้โดยสาร).....	16
10 แสดงค่าคาดหวัง และ ค่าความแปรปรวน ของยานพาหนะในช่วงความเร็วสูง.	18
11 แสดงค่าคาดหวัง และ ค่าความแปรปรวนของโนเมนต์ภายใน.....	20
12 แสดงค่าการสั่นสะเทือน และ สมรรถภาพเรียร์ ของพื้นผิวดิน จากการเคลื่อนที่ ของยานพาหนะที่ระดับความเร็ว 200 กม./ชม. โดยกำหนดระยะห่าง จากศูนย์กลางรถไฟ 2.5, 5, 10 และ 20 เมตร ตามลำดับภาพ (จากบนลงล่าง).....	22
13 แสดงค่าความไม่สม่ำเสมอของพื้นผิว ในรูปแบบโดยเมเนเวลา.....	24
14 แสดงลำดับขั้นการศึกษาการเคลื่อนที่ของยานพาหนะบนโครงสร้างพื้นฐาน ด้วยวิธีการพื้นผิวตอบสนอง.....	26

## บัญชีภาพ (ต่อ)

ภาพ	หน้า
15 แสดงเครื่องมือวัดความชุกระของพื้นผิวทางบันมิ อินทิเกรเตอร์ (Bump Integrator, BI) (สูปบน) และแสดงตัวอย่างโปรแกรมของพื้นผิวนน สายหนึ่งในประเทศไทย (สูปล่าง).....	29
16 แสดงระดับค่าตัวเรี่ยงวัดความชุกระผิวทาง ตามประเภทของถนน.....	30
17 แสดงค่าความหนาแน่นกำลังスペคลรัล ของผิวนนสายหนึ่งในประเทศไทย.....	31
18 แสดงเครื่องมือวัดความชุกระพื้นผิวระบบบาง ของ Noptel's PSM-220....	32
19 แสดงค่าความชุกระพื้นผิวและผลตอบสนองจากการเคลื่อนที่ของยานพาหนะ.....	33
20 แสดงความไม่สมมาตรของแนวทาง.....	33
21 แสดงฟังก์ชันแปลงรูปค่าสัมบูรณ์ยกกำลังสองของ ตัวแปร $W_d$ และตัวแปร $h_d$ ของลำดับขั้นที่หนึ่ง.....	35
22 แสดงฟังก์ชันแปลงรูปค่าสัมบูรณ์ยกกำลังสองของ ตัวแปร $W_d$ และตัวแปร $\frac{\dot{h}_d}{r_f}$ ของลำดับขั้นที่หนึ่ง.....	36
23 แสดงฟังก์ชันแปลงรูปค่าสัมบูรณ์ยกกำลังสองของ ตัวแปร $W_d$ และตัวแปร $h_d$ ของลำดับขั้นที่สอง.....	37
24 แสดงค่า PSD และค่าความแปรปรวนร่วมของ $h_d(x_d)$ .....	40
25 แสดงค่าฟังก์ชันสนสัมพันธ์ (Autocorrelation function) ของ $h_d(x_d)$ .....	41
26 แสดงค่า PSD และค่าความแปรปรวนร่วมของ $h_d(t_d)$ .....	42
27 แสดงค่าฟังก์ชันสนสัมพันธ์ (Autocorrelation function) ของ $h_d(t_d)$ .....	44
28 แสดงค่า PSD และค่าความแปรปรวนร่วมของตัวแปรไร้หน่วย $h(r_d)$ .....	45
29 แสดงค่า PSD และค่าความแปรปรวนร่วมของตัวแปรไร้หน่วยเวลา $h(t)$ .....	47
30 แสดงค่าฟังก์ชันสนสัมพันธ์ (Autocorrelation function) ของ ตัวแปรไร้หน่วยเวลา $h(t)$ .....	47
31 แสดงค่าความหนาแน่นกำลังスペคลรัล ของพื้นผิวระบบบางที่ระดับ ความชุกระต่างๆ เปรียบเทียบกับเกณฑ์มาตรฐานระบบบางของ ศนรรษฐ์เมืองไทย.....	48

## นัญเชิงภาพ (ต่อ)

ภาพ	หน้า
32 แสดง yan พาหะประภาคต่างๆ.....	49
33 แสดงแบบจำลอง yan พาหะแบบต่าง ๆ.....	51
34 แสดงแบบจำลอง yan พาหะสองเพลาหนึ่งคัน ลำดับขั้นความเป็นอิสระเท่ากัน 4 .....	52
35 แสดงค่ารัฐยะใกล้ตัวของโครงสร้างพื้นฐานยกระดับแบ่งตามช่วงความยาวคาน.....	55
36 แสดงผลของแรงกระทำเคลื่อนที่ต่อคาน รูป (1) แสดงส่วนประกอบ และ ตำแหน่งของคาน รูป (2) แสดงแรงกระทำต่อขั้นส่วนคาน.....	56
37 แสดงองค์ประกอบของคานช่วงเดียว.....	60
38 แสดงรูปแบบการสั่นสะเทือนจำนวน 10 ใหมดของคานช่วงเดียว.....	62
39 แสดงองค์ประกอบของคานสองช่วง.....	63
40 แสดงรูปแบบการสั่นสะเทือนจำนวน 10 ใหมดของคานสองช่วง.....	65
41 แสดง yan พาหะ ระบบลำดับขั้นความเป็นอิสระหนึ่ง (Single Degree Of Freedom, SDOF) แบบสบวิงเจิงเส้นบนพื้นผิวความแบบยีดหยุ่น.....	67
42 แสดง yan พาหะ ระบบลำดับขั้นความเป็นอิสระหนึ่ง (Single Degree Of Freedom, SDOF) ที่มีทั้งระบบกันสะเทือน และสบวิงแบบต่อชานานบนพื้นผิวความแบบยีดหยุ่น.....	69
43 แสดง yan พาหะ ระบบลำดับขั้นความเป็นอิสระหนึ่ง (Single Degree Of Freedom, SDOF) ที่มีจุดสมดับเปลี่ยนมวลแข็งแกร์ริง และมีระบบกันสะเทือน และสบวิงต่อซึ่งแบบชานานบนพื้นผิวความแบบยีดหยุ่น....	72
44 แสดง yan พาหะ ระบบลำดับขั้นความเป็นอิสระหนึ่ง แบบสบวิงเจิงเส้นบนพื้นผิวความช่วงเดียว.....	87
45 แสดงค่าเฉลี่ยของระยะใกล้กึ่งกลางคาน.....	87
46 แสดง yan พาหะ ระบบลำดับขั้นความเป็นอิสระสอง.....	88

## บัญชีภาพ (ต่อ)

ภาพ	หน้า
47 แสดงค่าเฉลี่ยของระยะไฟกึ่งกลางคาน เมื่อ $f_v = 0.06$ .....	88
48 แสดงผลตอบสนองต่อค่าระยะไฟกึ่งกลางของโครงสร้างพื้นฐาน (1) กรณีค่าความชุกระพื้นผิวคงที่ และความเร็วเปลี่ยนแปลง (2) กรณีค่าความเร็วคงที่ และค่าความชุกระพื้นผิวเปลี่ยนแปลง.....	90
49 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรป่วน และ RMS ความเร่งแนวตั้งของห้องผู้โดยสาร ในช่วงความเร็ว 150 – 350 km./hr. $r_f = 0.015m^{-1}$ และ $L = 20m$ .....	108
50 แสดงค่า RMS ความเร่งแนวตั้งของห้องผู้โดยสาร ช่วงความชุกระ $r_f = 0.015 – 0.025m^{-1}$ ความเร็วyanพาหนะ 350 km./hr. และ $L = 20m$ .....	109
51 แสดงค่า RMS ความเร่งแนวตั้งของห้องผู้โดยสาร ช่วงความยาวคาน $L = 20 – 30m$ ความเร็วyanพาหนะ 150 km./hr. และ $r_f = 0.015m^{-1}$ .....	110
52 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรป่วน และ RMS ของระยะไฟกึ่งกลางคาน ในช่วงความเร็ว 150 – 350 km./hr. $r_f = 0.015m^{-1}$ และ $L = 20m$ ..	114
53 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรป่วน ของระยะไฟกึ่งกลางคาน ช่วงความยาวคาน $L = 20 – 30m$ ความเร็วyanพาหนะ 350 km./hr. และ $r_f = 0.015m^{-1}$ .....	115
54 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรป่วน ของโนเมนติกกึ่งกลางคานในช่วงความเร็ว 150 – 350 km./hr. $r_f = 0.015m^{-1}$ และ $L = 20m$ .....	116
55 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรป่วน ของโนเมนติกกึ่งกลางคาน ช่วงความยาวคาน $L = 20 – 30m$ ความเร็วyanพาหนะ 350 km./hr. และ $r_f = 0.015m^{-1}$ .....	117

## บัญชีภาพ (ต่อ)

ภาพ	หน้า
56 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรปรวน ของแรงเฉือนไกล์สูนรองรับ ในช่วงความเร็ว 150 – 350 km./hr. $r_f = 0.015m^{-1}$ และ $L = 20m.$	118
57 แสดงค่าเฉลี่ย ค่าความแปรปรวน ของแรงเฉือนไกล์สูนรองรับ ช่วงความยาวคน $L = 20 – 30m$ ความเร็ว yanpanah 350 km./hr. และ $r_f = 0.015m^{-1}$ .....	119

