

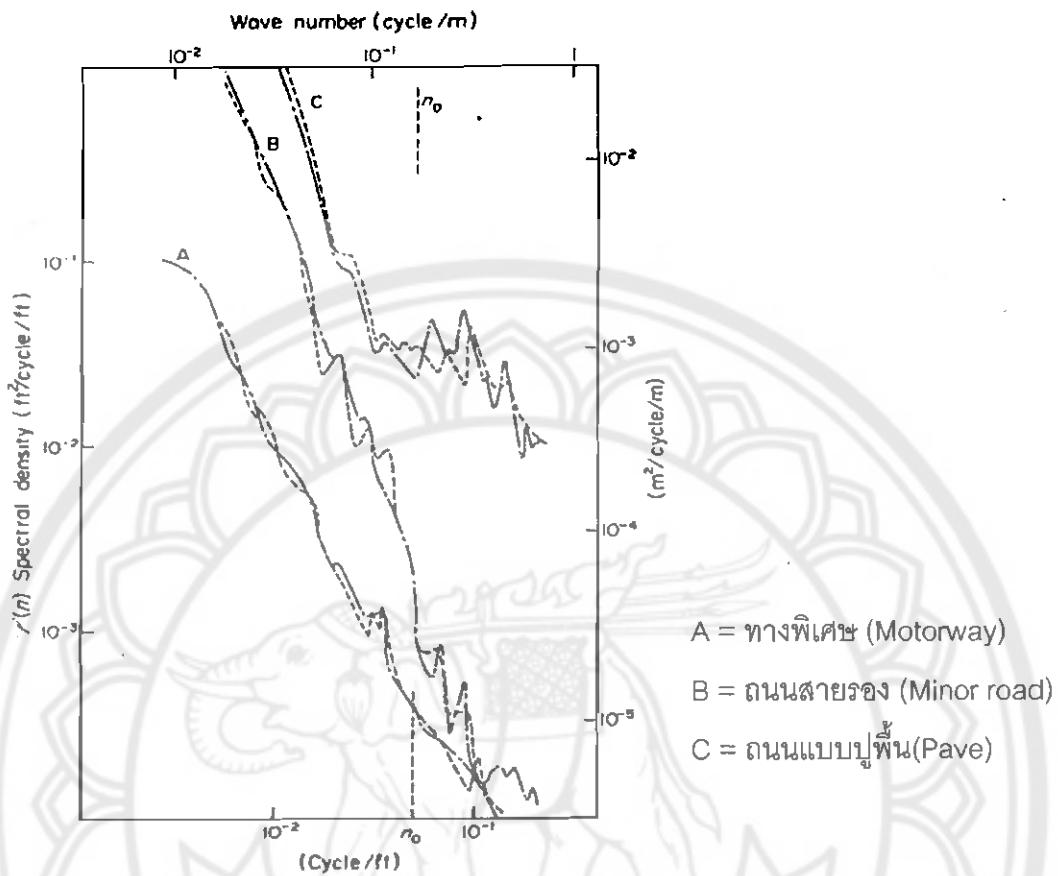
บทที่ 2

เอกสารและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

ในการศึกษาผลกระทบจากความชุ่มชื้นของพื้นผิวนั้นต่อระบบปานพาหนะโครงสร้างจะประกอบด้วยการศึกษาความชุ่มชื้นของพื้นผิวนั้นและสมการการประมาณค่าความชุ่มชื้น การศึกษาแบบจำลองยานพาหนะและแบบจำลองโครงสร้างพื้นฐานหรือโครงสร้างสะพาน การศึกษาวิธีวิเคราะห์มิติดอล (Modal Analysis) ซึ่งเป็นวิธีที่นิยมใช้ในงานวิจัยนี้

การศึกษาความชุ่มชื้นของพื้นผิวนั้นและสมการการประมาณค่าความชุ่มชื้น

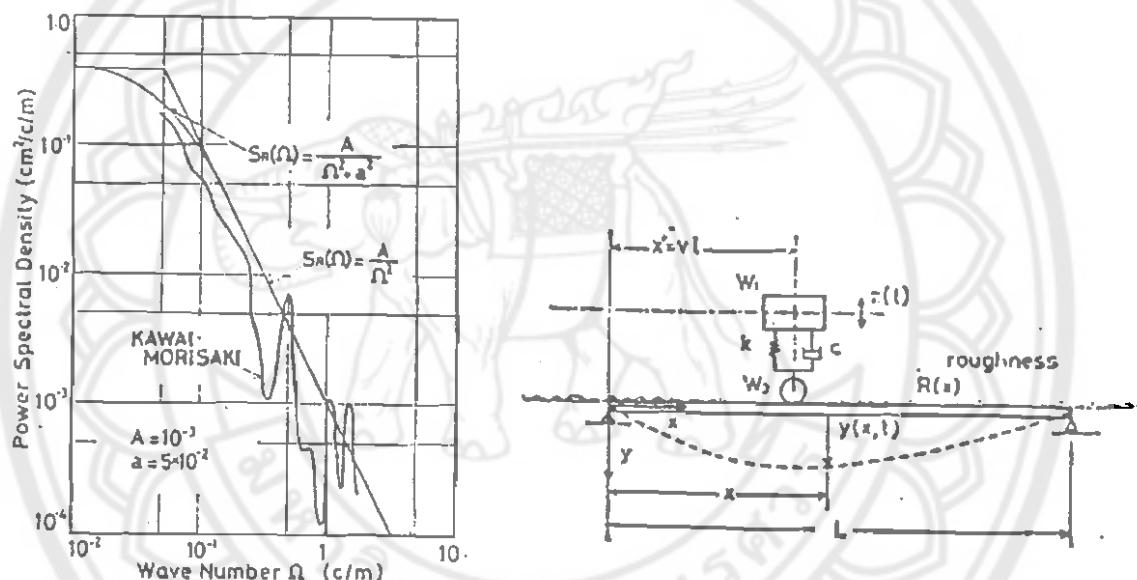
การศึกษาความชุ่มชื้นของพื้นผิวนั้นนั้นตัวอย่างข้อมูลในส่วนที่ได้มาจากการเก็บตัวอย่างข้อมูลจากพื้นผิวนั้นจริงโดยใช้อุปกรณ์ตรวจวัดค่าความชุ่มชื้นโดยตรง ในงานวิจัยของ Dodds และ Robson (1973) ได้ให้คำอธิบายถึงความชุ่มชื้นของพื้นผิวนั้นแสดงให้เห็นว่าตัวอย่างของพื้นผิวนั้นที่ได้การศึกษานั้นอาจพิจารณาได้ว่าพื้นผิวนั้นโดยทั่วไปจะมีลักษณะกรรมวิธีการสุมแบบเก้าส์เชียนซึ่งได้ทำการเก็บข้อมูลตัวอย่างที่นำมาวิเคราะห์โดยใช้อุปกรณ์วัดระดับ ซึ่งได้ความหนาแน่นスペคตรัลดังแสดงในภาพ 5



ภาพ 5 แสดงความหนาแน่นสเปคตรัล (Spectral Densities) ที่ใช้ในงานวิจัยของ Dodds และ Robson (1973)

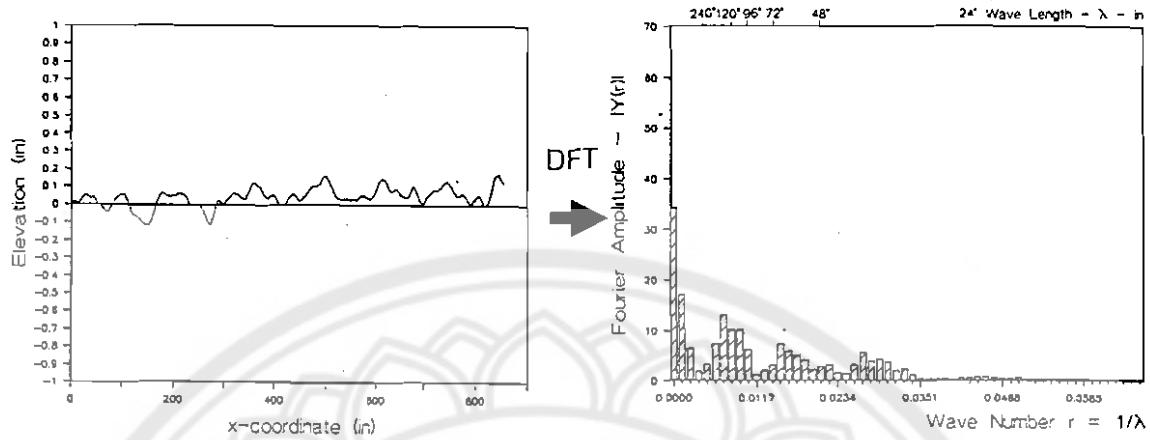
ในส่วนตัวอย่างข้อมูลที่ได้จากแบบจำลองของความชุ่มชื้น ในงานวิจัยของ Hullender (1975) ได้ทำการศึกษาเกี่ยวกับการวิเคราะห์แบบจำลองสำหรับความชุ่มชื้นโดยได้ทำการพิสูจน์และวิเคราะห์สมการของความชุ่มชื้นในรูปของความหนาแน่นสเปคตรัล (Spectral Density) เพื่อเป็นบรรทัดฐานในการออกแบบและก่อสร้าง ซึ่งรูปแสดงสเปคตรัลความหนาแน่นที่แสดงไว้สอดคล้องกับการศึกษาสมการการประมวลผลค่าข้อมูลความชุ่มชื้นจากที่อยู่ในรูปของฟังก์ชันในโดเมนเวลา หรือระยะทางให้อยู่ในรูปฟังก์ชันในโดเมนความถี่หรือเรียกอีกอย่างหนึ่งว่ากำลังสเปคตรัลของความหนาแน่น (Power Spectral Density; PSD.) โดยใช้วิธีการแปลง Fourier (Fourier Transform)

ในงานวิจัยของ Okabayashi, T. (1981) ได้ทำการศึกษาความเป็นไปได้ในการวิเคราะห์โครงสร้างบนพื้นฐานของสมการค่าความชุ่มชื้นอันพันธ์แบบสุ่ม ซึ่งความชุ่มชื้นของพื้นดินจะแสดงโดยกรวยวิธีการสุ่มแบบเก้าส์เชี่ยนโดยจะได้ค่ากำลังของฟังก์ชันความหนาแน่นกำลัง สเปคตรัล โดย $S(\Omega) = A / \Omega^2$ ดังแสดงในภาพ 6 ทำการวิเคราะห์โดยยานพาหนะมีลำดับชั้นความอิสระเท่ากับหนึ่ง (Single Degree Of Freedom, SDOF) เคลื่อนที่ผ่านสะพานที่มีค่าความชุ่มชื้นจากสมการอันพันธ์แบบสุ่ม โดยได้วิเคราะห์ถึงพฤติกรรมพลวัตของสะพานภายใต้การเคลื่อนตัวของยานพาหนะที่ถูกกระตุ้นโดยความชุ่มชื้นของพื้นผิวสูญชา



ภาพ 6 แสดงค่าฟังก์ชันความหนาแน่นกำลังสเปคตรัลของความชุ่มชื้นของพื้นดินและแบบจำลองระบบที่ใช้ในงานวิจัยของ Okabayashi, T. (1981)

งานวิจัยของ Gasparini, Petrou และ Ozer (1990) ได้ทำการศึกษารายละเอียดความยาคลื่นของพื้นคอนกรีตโดยใช้วิธีแปลงรูป Fourier แบบแยกส่วน (Discrete Fourier Transform; DFT) โดยได้แสดง DFTs ของรายละเอียดความแตกต่างของระดับพื้นคอนกรีตจริง และยังได้ทำการคำนวนหาพลวัตตอบสนองของยานพาหนะที่เคลื่อนที่ด้วยความเร็วคงที่ผ่านบนพื้นคอนกรีตนั้น ด้วยผลที่ได้นั้นจะอาจแสดงถึงข้อจำกัดผลตอบสนองของยานพาหนะในระดับที่ยอมรับได้ ดังแสดงข้อมูลดังต่อไปนี้ในภาพ 7



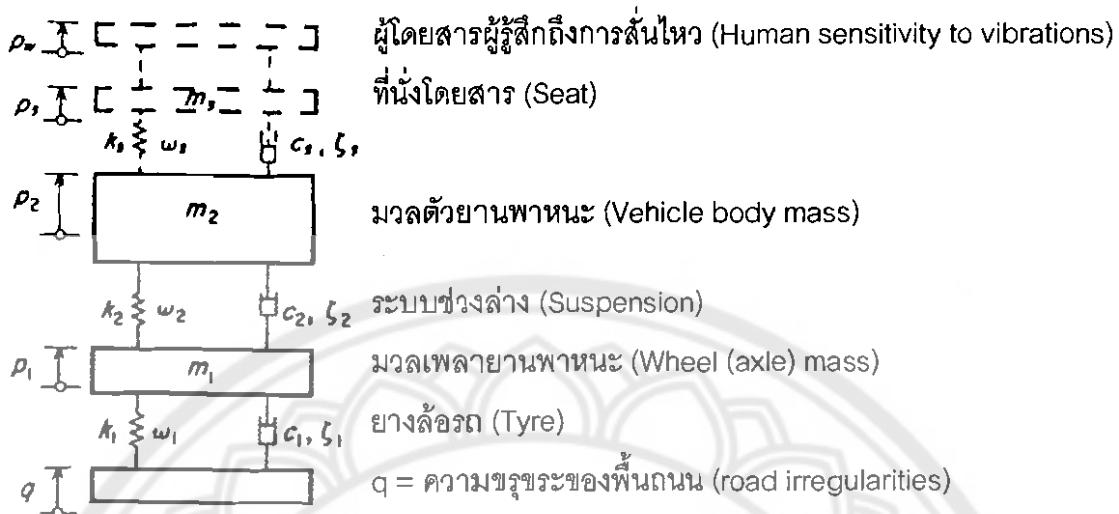
ภาพ 7 แสดงตัวอย่างการแปลงค่าความขุ่นระขของพื้นคอนกรีตจากที่อยู่ในรูปของฟังก์ชันในโดเมนระยะทางให้อยู่ในรูปฟังก์ชันในโดเมนความถี่โดยใช้วิธีแปลงรูป Fourier เบบแยกส่วน (Discrete Fourier Transform; DFT) ในงานวิจัยของ Gasparini, Petrou และ Ozer (1990)

ในงานวิจัยของ Ahlin, K. และ Granlund, J. (2001) ได้ทำการศึกษาดัชนีวัดความขุ่นระขของพื้นผิวทาง IRI และ ศึกษามาตรฐาน ISO 2631 ซึ่งเป็นค่ากำหนดวัดการสั่นสะเทือนของยานพาหนะ ที่มีผลกระทบต่อความรู้สึกสัมภัคสบายนของผู้สัญชาติ จากผลการศึกษาพบว่า IRI และ ISO 2631 สามารถใช้เป็นแนวทางในการกำหนดคุณภาพของพื้นผิวทาง การบำรุงรักษาพื้นผิวทาง และลดผลกระทบต่อผู้ใช้ยานพาหนะ

การศึกษาแบบจำลองยานพาหนะและแบบจำลองโครงสร้างพื้นฐาน

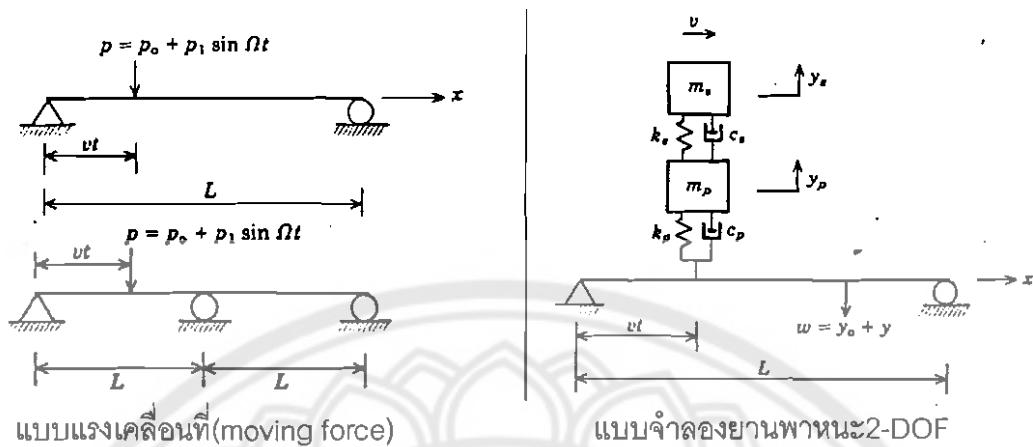
การศึกษาในส่วนของยานพาหนะกับโครงสร้างพื้นฐานนั้นจะใช้วิธีการสร้างแบบจำลองของระบบซึ่งระบบของยานพาหนะนั้นจะเข้ามต่อ กับระบบโครงสร้างสะพาน ในงานวิจัยของ ฐานวัฒน์ จังชัยศิริวัฒนา (2545) ได้ทำการศึกษาผลกราฟเบื้องจากความชุกรุขของพื้นผิวทาง แบ่งเป็นผิวทางใหม่ ผิวทางเก่า และผิวทางที่มีความเสียหาย ในรูปของ IRI แสดงในรูปแบบจำลองทางคณิตศาสตร์โดยแปลงให้อยู่ในโดเมนความถี่ โดยกำหนดน้ำหนักบนรากบรวมทุกของรถบรรทุกที่ 20-40 ตัน เคลื่อนที่ด้วยความเร็วคงที่ 20-160 กม./ชม. แสดงผลตอบสนองในรูป DAF (Dynamic Amplification Factor) จากผลการศึกษาพบว่าค่าความเร็ววิภาคต่ออยู่ช่วง ประมาณ 100-140 กม./ชม. และยังพบว่าการตอบสนองเชิงพลศาสตร์ของรถบรรทุกมีแนวโน้มลด ต่ำลงเมื่อเมื่อน้ำหนักบนรากบรวมทุกมีขนาดเพิ่มขึ้น แต่หากพิจารณาถึงการตอบสนองโดยรวมเทียบกับ การตอบสนองเชิงสถิติพบว่ามีค่าเพิ่มขึ้นตามน้ำหนักบนรากบรวมที่เพิ่มขึ้น

ในงานวิจัยของ Dahlberg (1978) ได้ทำการศึกษาถึงความสัมภากสบ้ายและการยึดเหนี่ยว ของยานพาหนะบนพื้นผิวนนแบบสุม ซึ่งได้ใช้วิธีการสร้างแบบจำลองของยานพาหนะมีลำดับขั้น ความอิสระเท่ากับสอง (2-DOF) บนความชุกรุขของพื้นถนนดังภาพ 8 โดยอธิบายความล้มพัง ระหว่างยานพาหนะกับพื้นผิวสัญญาจะแปรผันตรงโดยฟังก์ชันโยกย้าย (transfer function; $H(\omega)$) ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้แสดงกราฟค่าความถี่ธรรมชาติและค่าความหน่วงของระบบรองรับห้องโดยสารที่ เหมาะสมโดยพิจารณาถึงการรับภาระถึงการสั่นไหวของผู้โดยสารจากมาตรฐาน ISO 2631 เพื่อใช้ ประกอบการออกแบบระบบรองรับห้องโดยสารของยานพาหนะ



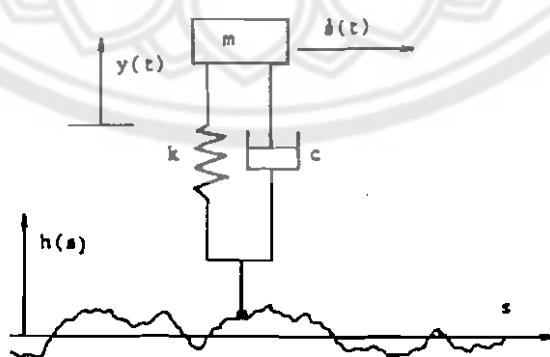
ภาพ 8 แสดงแบบจำลองของยานพาหนะมีลำดับขั้นความอิสระเท่ากับสอง (2-DOF) บนความขรุขระของพื้นถนน (road irregularities) ในงานวิจัยของ Dahlberg (1978)

ในงานวิจัยของ Cai, et al. (1994) ได้ทำการศึกษาผลกระทบทางพลศาสตร์ระหว่างยานพาหนะความเร็วสูงกับผู้ทางจากโดยอ้างอิงพื้นฐานสำหรับรถไฟฟ้าแม่เหล็กความเร็วสูง (magnetically levitated; maglev.) โดยในงานวิจัยได้แสดงแบบจำลองยานพาหนะเป็น 2 แบบคือ กรณีเป็นแรงเคลื่อนที่ (moving force) ผ่านแบบจำลองพื้นทางเป็นค่าซึ่งเดียวและค่าส่องซึ่งด้วยความเร็วคงที่ โดยได้แสดงผลค่าอัตราส่วนการโถงตัวของค่า (displacement ratio) และค่าการโถงตัวของค่าสูงสุด (maximum displacement) ของแต่ละช่วงความเร็ว กับกรณีแบบจำลองยานพาหนะมีลำดับขั้นความอิสระเท่ากับสอง (2-DOF) เคลื่อนที่ผ่านค่าซึ่งเดียวด้วยความเร็วคงที่ โดยใช้วิเคราะห์โมเดล ในกรณีได้แสดงค่าอัตราส่วนการโถงตัวของสะพานและยังได้แสดงค่าอนุพันธ์ อันดับหนึ่งและสองของอัตราส่วนความเร่งสูงสุดทางแนวตั้งของยานพาหนะด้วย



ภาพ 9 แสดงแบบจำลองของระบบยานพาหนะโครงสร้างรูปแบบต่างๆที่ทำการศึกษา
ในงานวิจัยของ Y Cai, et al. (1994)

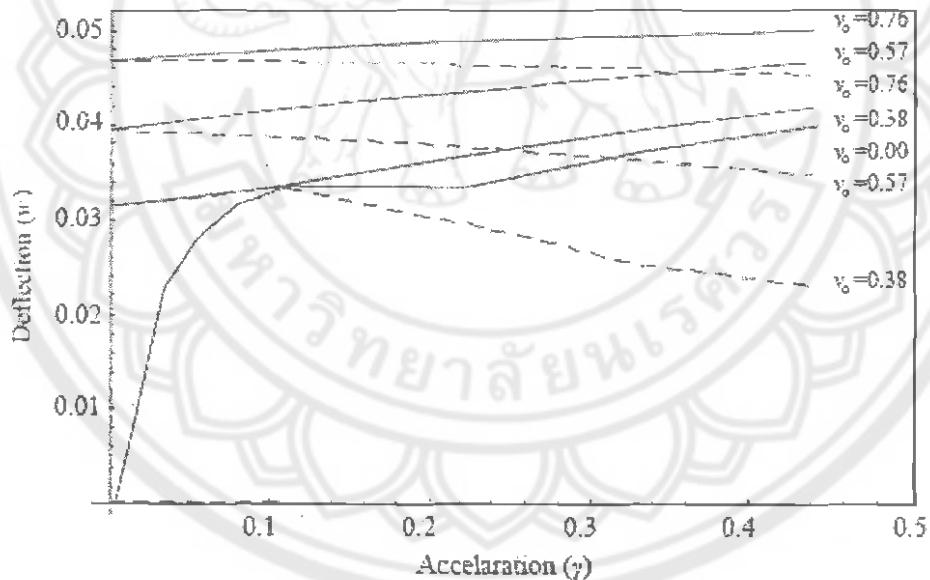
ในการศึกษาเกี่ยวกับความเร็วของยานพาหนะ (velocity of vehicle) ที่เคลื่อนที่ผ่านระบบโครงสร้างสะพานนั้นจะทำการศึกษาทั้งระบบยานพาหนะความเร็วคงที่และมีการเปลี่ยนแปลงความเร็วโดยค่าความเร่งหรือความหน่วงมีค่าคงที่ (acceleration or deceleration is constant) ในงานวิจัยของ Hammond และ Harrison (1981) ได้ทำการศึกษาถึงผลตอบสนองที่ไม่คงที่ของยานพาหนะมีลำดับขั้นความอิสระเท่ากับหนึ่ง (1-DOF) ที่เคลื่อนที่ผ่านพื้นผิวชุขระในกรณีความเร็วคงที่และกรณีความเร็วไม่คงที่โดยมีที่ความเร่งคงที่ $v = at$ และความเร่งเป็นรูปไข่น้ำเพื่อแสดงการเปลี่ยนแปลงตอบสนองโดยปกติที่ค่าอัตราส่วนความหน่วง (damping ratio ; ζ) แตกต่างกันไป



ภาพ 10 แสดงแบบจำลองของยานพาหนะมีลำดับขั้นความอิสระเท่ากับหนึ่งในงานวิจัยของ Hammond และ Harrison (1981)

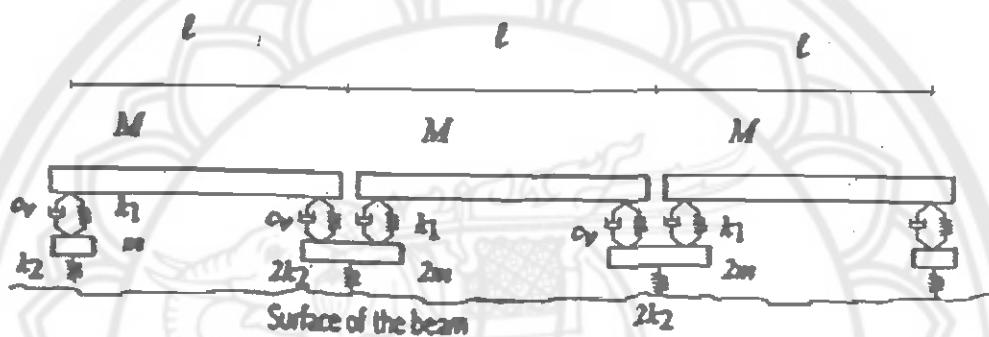
การศึกษาวิธีเคราะห์โมดูล (Modal Analysis)

การศึกษาวิธีการวิเคราะห์โมดูลนี้เนื่องจากในโหมดลำดับที่สูงขึ้นค่าที่เกิดจะส่งผลกระทบต่อโครงสร้างน้อยลง จึงพิจารณาฐานปั่นงา ใหม่ดูของสะพานใน 10 โหมดแรกเท่านั้น ในงานวิจัยของ Michaltsos (2002) ได้ทำการศึกษาพฤติกรรมทางพลวัตของค่านิรุ่งเดียวภายใต้การเคลื่อนที่ข้อของแรงกระทำที่ความเร็วแตกต่างกัน แบบจำลองของยานพาหนะที่ใช้ในการวิจัยนี้มี 3 แบบคือ แรงกระทำจุดเดียว แรงกระทำ 2 จุด และ แรงกระทำ 2 จุดแบบมีตัวหน่วง ซึ่งสรุปได้ว่าแรงกระทำ 2 จุด ให้ความแม่นยำกว่าแรงกระทำจุดเดียว ค่าตัวหน่วง (Damping) ของยานพาหนะมีผลต่อการเปลี่ยนแปลงของค่าการโก่งตัวของค่านิรุ่งมาก และ ค่าความเร็ว-ความเร่ง มีความสำคัญต่อค่าการโก่งตัวของสะพานดังได้แสดงค่าการโก่งสูงสุดที่ความเร็วตันและความเร่งแตกต่างกันดังแสดงในภาพ 11



ภาพ 11 แสดงความสัมพันธ์ระหว่างค่าการโก่งตัวที่เกี่ยวกับความกับค่าความเร่งที่ความเร็วตันแตกต่างกัน ในงานวิจัยของ Michaltsos (2002)

ในงานวิจัยของ Seetapan และ Gasparini (2002) ได้ทำการศึกษาผลกระทบทางพลวัตของสะพานเนื่องจากการเคลื่อนที่ด้วยความเร็วคงที่ของยานพาหนะความเร็วสูง โดยแบบจำลองของยานพาหนะจำนวน 3 คันมีลำดับขั้นความอิสระเท่ากับสิบ (10-DOF) ตั้งแสดงในภาพ 12 ซึ่งทำการวิเคราะห์โดยวิธีเคราะห์ไม่ตลอดเพื่อหาค่าความคาดหวังและค่าความแปรปรวน (expected and covariance value) ที่เป็นผลตอบสนองต่างๆ ของสะพานเพื่อเป็นข้อมูลในการหาความนำจะเป็นที่ผลตอบสนองมากกว่าค่า DAF (Dynamic Amplification Factor)

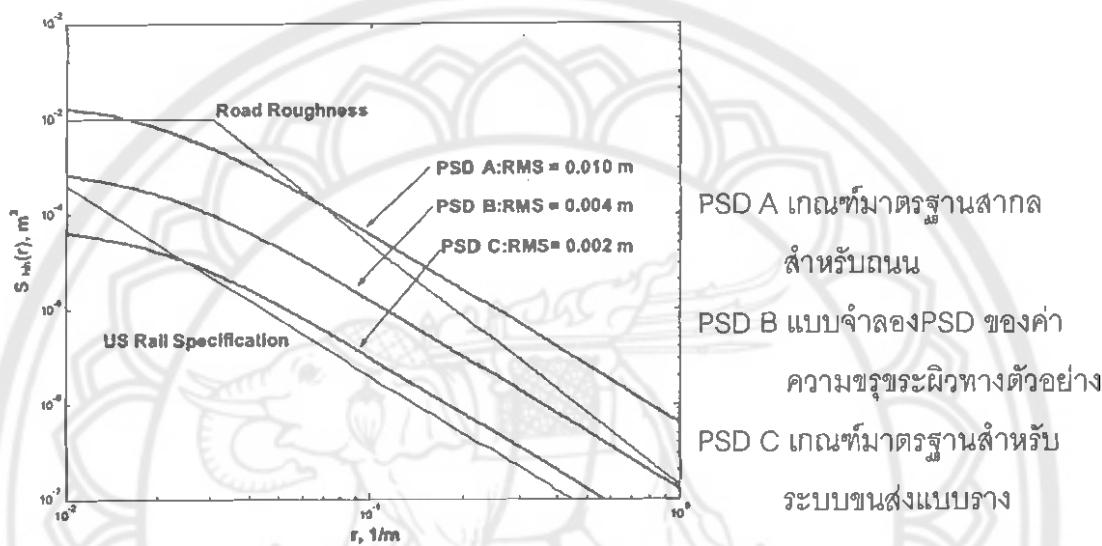


ภาพ 12 แสดงแบบจำลองของยานพาหนะมีลำดับขั้นอิสระเท่ากับสิบ (10-DOF) ในงานวิจัยของ Seetapan และ Gasparini (2002)

ในงานวิจัยของ ปฤชษ์ทศร์ ศิตะปันย์ เอกลิทธิ์ ไม้วัฒนา และ สมชาย ชูสีพสกุล.(2548) ได้ศึกษาความชุ่มชื้นพื้นผิว ระบบยานพาหนะ และโครงสร้างพื้นฐานด้วยวิธีเคราะห์ไม่ตลอด โดยใช้แบบจำลองยานพาหนะมีลำดับขั้นความอิสระเท่ากับสอง (2-DOF) เคลื่อนที่ด้วยความเร็วคงที่ ผ่านสะพานช่วงเดียวที่มีค่าความชุ่มชื้นแตกต่างกัน 3 ค่า ซึ่งค่าความชุ่มชื้นได้จากการเก็บข้อมูลความชุ่มชื้นพื้นผิวน้ำโดยเครื่องบัน衾ทิเกรเตอร์ในเหมือนของ IRI (International Roughness Index) นำมาแปลงรูปเป็นรูปเรียบร้า จากฟังก์ชันในโดเมนเวลาหรือระยะเวลาให้อยู่ในรูปฟังก์ชันในโดเมนความถี่หรือที่เรียกว่าฟังก์ชันความหนาแน่นกำลังスペกตรัล (Power Spectra Density Function) ดังที่แสดงในสมการ 2.1

$$Y(r) = \int_{-\infty}^{\infty} y(x) e^{-2\pi i rx} dx \quad (2.1)$$

จากนั้นนำผลตอบสนองความเร่งแหนดิงของยานพาหนะทึ้งค่าเฉลี่ยและค่าความแปรปรวนที่ได้มาคำนวณหาค่าเฉลี่ย Root mean square, RMS นำมาเปรียบเทียบกับค่ามาตรฐาน ISO 2631 เพื่อบ่งบอกความรุ้งสึกของผู้สัญจร ซึ่งงานวิจัยนี้ได้สร้างแบบจำลอง PSD ของค่าความชุกระผิวทางตัวอย่างแสดงในภาพ 13 ซึ่งนำค่าความชุกระนี้มาใช้ในงานวิจัยต่อไป



ภาพ 13 แสดง PSD ของแบบจำลองไปร์ไฟล์ความชุกระแบบต่างๆที่ใช้ในงานวิจัยของ ปุษ्तัศร์ ศีตะปันย์ เอกสิทธิ์ ไม้วัฒนา และ สมชาย ชูชีพสกุล. (2548)

ในงานวิจัยของ Seetapan, P., Maiwattana, A. และ Chucheepsakul, S. (2005) ได้ทำการศึกษาการเคลื่อนที่ของยานพาหนะ 2 เพลา เคลื่อนที่ด้วยความเร็วคงที่บนโครงสร้างพื้นฐานสะพาน 2 ช่วง ที่ค่าความชุกระมาตรฐานสำหรับถนนและระบบราง จัดรูปสมการเคลื่อนที่ ในรูปแบบตัวแปรไว้หน่วย (dimensionless parameter) โดยคำนวณค่าการโถงโมเมนต์ แรงเฉือน และค่าความเร่งของสะพาน ในรูปแบบค่าเฉลี่ยและค่าความแปรปรวนผลการศึกษาพบว่าอัตราการณ์ถึงของล้อ มีค่าเข้าใกล้ความถี่ธรรมชาติดำบกที่ 1 และ 2 เมื่อค่าระยะห่างระหว่างเพลาต่อความยาวของคานสอดคล้องกับค่าความเร็วของยานพาหนะ จะส่งผลให้ค่าแฟคเตอร์กำลังขยายเชิงพลศาสตร์ (Dynamic Amplification Factor, DAF) สูง และ ค่าความแปรปรวนขัยบั้นลงอย่างรุนแรง สำหรับการเพิ่มจำนวนเพลาของยานพาหนะสามารถลดค่าความเร่งของสะพานที่จุดกึ่งกลาง และค่าความแปรปรวนของสะพานได้