

บทที่ ๓

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบและเขียนแบบแนวเส้นทาง

3.1 บทนำ

การออกแบบแนวเส้นทาง ในอดีตที่ผ่านมาต้องใช้ผู้ออกแบบที่เป็นคนและมักจะทำการออกแบบด้วยมือ (Manual Design) ทุกครั้ง ซึ่งวิศวกรผู้ทำการออกแบบค่อนข้างที่จะประสบปัญหาอย่างมากต่างๆนานันนับประการ อันเนื่องมาจากข้อมูลที่ใช้ในการออกแบบค่อนข้างที่จะมีจำนวนมาก และในการออกแบบยังจะต้องคำนึงถึงข้อกำหนดและมาตรฐานในการออกแบบเป็นหลัก ซึ่งข้อมูลและมาตรฐานที่ใช้นั้นจะแตกต่างกันไปตามลักษณะภูมิประเทศที่จะต้องตัดเส้นทางผ่าน นอกจากนั้นในการก่อสร้างทางแต่ละสายจะมีค่าใช้จ่ายที่ค่อนข้างสูง วิศวกรผู้ออกแบบจึงจำเป็นที่จะต้องอาศัยความรู้ ประสบการณ์ และการตัดสินใจ เพื่อให้ได้ผลงานที่ดีและเหมาะสมมากที่สุด อีกทั้งยังต้องคำนึงถึง ความปลอดภัย ความสะดวกสบายของผู้เดินทางที่เป็นหลัก

ผลงานของวิศวกรผู้ออกแบบแต่ละคนจะแตกต่างกันไปขึ้นอยู่กับประสบการณ์ ความละเอียดรอบคอบ และการตัดสินใจของวิศวกรท่านนั้นๆ และเพื่อให้ได้ผลงานที่ดี ตรงตามจุดประสงค์ในการใช้งานที่สุด จึงมักจะมีการแก้ไขปรับปรุงแนวทางที่ได้ทำการออกแบบอยู่เสมอ และเมื่อทำการแก้ไขใหม่ วิศวกรผู้ออกแบบจะต้องทำการคำนวณ วิเคราะห์ข้อมูล และออกแบบแนวเส้นทางใหม่ ซึ่งขั้นตอนและวิธีการออกแบบจะเหมือนเดิม และต้องใช้เวลาและแรงงานมาก ทำให้เกิดความซ้ำซากจำเจ และทำให้เกิดความเบื่อหน่ายซึ่งเป็นเหตุผลที่ทำให้งานที่ออกแบบไม่ดีและไม่เหมาะสม

แต่ในปัจจุบันเทคโนโลยีทางด้านคอมพิวเตอร์ได้มีการพัฒนาให้มีประสิทธิภาพสูงขึ้นและราคาถูกลงเป็นอย่างมาก จึงทำให้มีผู้นำคอมพิวเตอร์มาใช้ในการวิเคราะห์และออกแบบแนวเส้นทางแทนคน ทำให้ลดปัญหาการใช้แรงงานและเวลาเป็นจำนวนมากลง อีกทั้งยังมีความถูกต้องแม่นยำ ทำให้ได้งานที่ดีและเหมาะสมมากกว่าเดิมเป็นอย่างมาก

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการออกแบบแนวเส้นทางในปัจจุบันมีหลายโปรแกรม แต่ที่นิยมมากที่สุด คือ โปรแกรม MOSS Modelling System ซึ่งเป็นโปรแกรมช่วยวิเคราะห์ออกแบบงานที่เกี่ยวกับพื้นผิว (Surface Modelling) เช่น งานสำรวจภูมิประเทศ งานออกแบบด้านเรขาคณิตของถนน ทางรถไฟ เก็บข้อมูล ฯลฯ โปรแกรม MOSS Modelling System เป็นระบบโปรแกรมที่มีความสมบูรณ์มาก โปรแกรมหนึ่ง สามารถวิเคราะห์และออกแบบ และแสดงผลในรูปกราฟพิกเป็น 3 มิติได้ อย่างไรก็ตามข้อมูลสภาพภูมิประเทศหรือที่ MOSS เรียกว่า แบบจำลองพื้นผิว (Surface Modelings) จะต้องมีความสมบูรณ์จึงจะสามารถใช้งานได้อย่างเต็มประสิทธิภาพการนำโปรแกรม MOSS มาใช้ในงานออกแบบแนวเส้นทางในประเทศไทยอาจไม่คุ้มค่ามากนัก เนื่องจากเป็นโปรแกรมที่มีราคาแพง และวิธีการเก็บข้อมูลจากการสำรวจ และลักษณะของข้อมูลที่ใช้ในการออกแบบแนวเส้นทางในประเทศไทยส่วนใหญ่ยังไม่สอดคล้อง และเหมาะสมที่จะใช้ในโปรแกรม MOSS หากนัก และถ้าข้อมูลสภาพภูมิประเทศในระบบคอมพิวเตอร์เป็นพื้นที่ กว้าง มีความละเอียดและลักษณะของสภาพภูมิประเทศเป็นข้อจำกัดและอุปสรรคในการออกแบบทางมากๆ ระบบโปรแกรม MOSS จะช่วยในการออกแบบได้อย่างมากและมีประสิทธิภาพสูง โดยสามารถวิเคราะห์และออกแบบให้หลีกเลี่ยงข้อจำกัดและอุปสรรคต่างๆ ได้จริงเหมาะสมอย่างยิ่งที่จะใช้โปรแกรม MOSS ในการออกแบบเส้นทางในเมือง ที่มีสิ่งก่อสร้างต่างๆมากมาย สำหรับทางนอกเมืองอาจไม่จำเป็นต้องใช้โปรแกรม MOSS เพราะค่อนข้างที่จะเป็นการสิ้นเปลือง

3.2 ขั้นตอนของการออกแบบแนวเส้นทาง

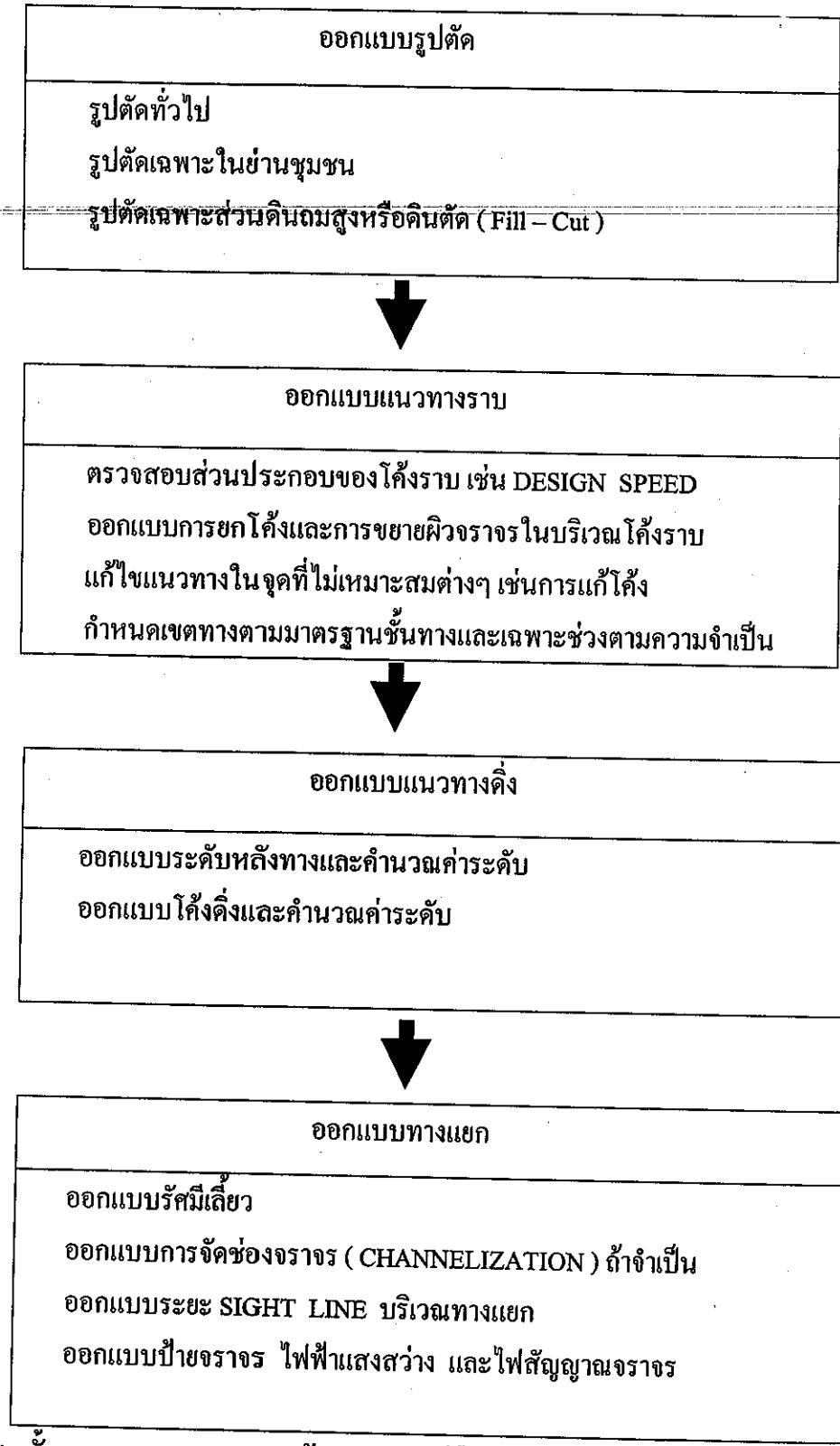
การออกแบบแนวเส้นทาง เป็นการออกแบบทางด้านเรขาคณิต ซึ่งเป็นการออกแบบส่วนประกอบต่างๆของถนนเป็น 3 มิติ คือ ความกว้างของถนน แนวทางราบ และแนวทางคี่ รวมถึงการออกแบบองค์ประกอบเพื่อความปลอดภัยและความสะดวกสบายของผู้ใช้ที่ โดยวิศวกรผู้ออกแบบจะต้องคำนึงถึงปัจจัยหลายอย่างประกอบการตัดสินใจด้วย เช่น สภาพทางเศรษฐกิจ เพื่อให้เกิดความคุ้มค่าแก่การลงทุน โดยอาศัยข้อมูลต่างๆประกอบการพิจารณาด้วย เช่น

- 1) ข้อมูลสภาพภูมิประเทศ และสภาพแวดล้อมที่แนวเส้นทางผ่าน
- 2) ข้อมูลด้านการจราจร
- 3) ข้อมูลลักษณะของบุคคล
- 4) มาตรฐานของขั้นทาง และ ข้อกำหนดขั้นต่ำที่ใช้ในการออกแบบ

หลังจากทราบข้อมูลดังกล่าวแล้ว วิศวกรผู้ออกแบบจะรวมเป็นข้อมูลประกอบการออกแบบ โดยสามารถแบ่งขั้นตอนการออกแบบทางด้านเรขาคณิตของแนวเส้นทาง ได้เป็น 4 ขั้นตอนใหญ่ๆ คือ

- 1) ออกแบบรูปตัดของทาง
- 2) ออกแบบแนวทางราบ
- 3) ออกแบบแนวทางดิ่ง
- 4) ออกแบบทางแยก

ขั้นตอนการออกแบบทางด้านเรขาคณิตของแนวเส้นทาง ได้แสดงไว้ในรูปที่ 3.1



รูปที่ 3.1 ขั้นตอนการออกแบบแนวเส้นทาง (จากคู่มือการออกแบบ, กรมทางหลวง)

3.3 การศึกษาระบบโปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบและเขียนแบบแนวเส้นทาง

3.3.1 โปรแกรมและภาษาคอมพิวเตอร์ที่ใช้

งานออกแบบแนวเส้นทางเป็นงานที่เกี่ยวข้องกับมิติ 3 มิติ คือ การออกแบบแนวทาง รวม การออกแบบแนวทางดิ่ง และการออกแบบรูปตัด ซึ่งจะต้องออกแบบและพัฒนาบนแนวทาง รายละเอียดที่ต้องออกแบบโดยแยกขั้นตอนออกเป็น 2 ส่วน คือ ออกแบบแนวทางราบ และแนวทางดิ่ง ซึ่งวิศวกรผู้ออกแบบจะต้องมีความรับผิดชอบและทำการออกแบบให้ทั้ง แนวทางราบและแนวทางดิ่งมีความสอดคล้องและเหมาะสมกับกลุ่มนักเดินทางที่สุด ซึ่งการออกแบบจะได้ผลงานที่ดีและเหมาะสม หากสามารถเห็นภาพทั้งแนวทางราบและแนวทางดิ่งพร้อมกัน ในขณะที่ทำการออกแบบ ซึ่งจะทำให้วิศวกรผู้ออกแบบสามารถตัดสินใจได้อย่างถูกต้องและเหมาะสม ในการศึกษาโปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบและเขียนแบบแนวเส้นทาง จึงได้เลือกโปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่มีลักษณะการแสดงผลเป็นภาพกราฟฟิก สามารถดูภาพดังกล่าว ออกแบบเป็นรายละเอียดได้ และมีภาษาคอมพิวเตอร์ที่สามารถพัฒนาคำสั่งช่วยในการทำงานได้ โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่มีลักษณะดังกล่าวที่เป็นที่นิยมแพร่หลาย และสามารถหาได้่ายตามท้องตลาดทั่วไป เช่น โปรแกรม AutoCAD R14 โดยภาษาคอมพิวเตอร์ที่สามารถพัฒนาคำสั่งช่วยในการทำงานของโปรแกรมAutoCAD R14 ได้แก่ภาษาคอมพิวเตอร์ Softdesk 8

3.3.2 โปรแกรมคอมพิวเตอร์ AutoCAD R14

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ AutoCAD R14 เป็นโปรแกรมสำเร็จรูปเชิงพาณิชย์ (Commercial Software) ช่วยในงานเขียนแบบและออกแบบ (Computer- aided design) ที่เป็นที่นิยมแพร่หลายมากที่สุด โปรแกรมหนึ่ง เป็นโปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่สามารถใช้งานได้บนเครื่องคอมพิวเตอร์ ตระกูล ไอบีเอ็น (IBM - Compatible Computers) และบนเครื่องคอมพิวเตอร์ (Mini Computers) หรือเวิร์คสเตชัน (Work stations) ทั่วไป

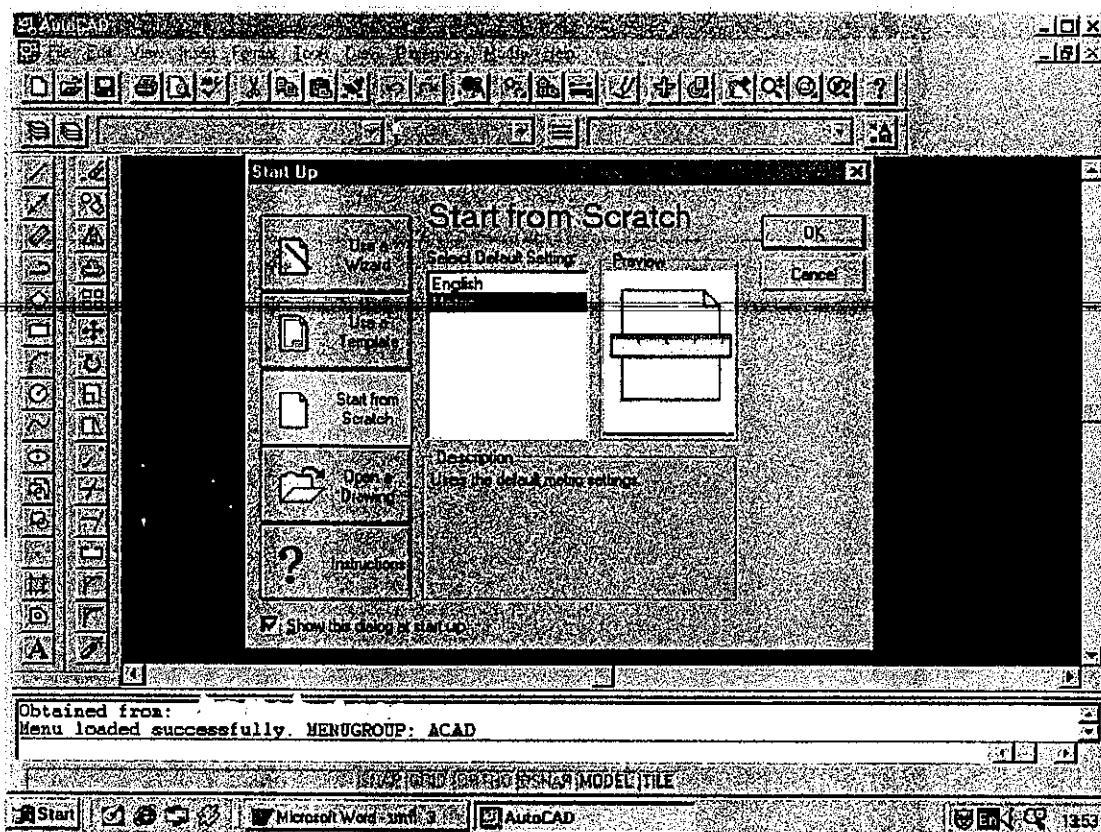
ลักษณะการทำงานของโปรแกรมสามารถติดต่อรับข้อมูลจากผู้ใช้ได้จากการพิมพ์ผ่านแป้นพิมพ์และอุปกรณ์ชี้ เข่น เม้าท์ (Mouse) หรือ ดิจิตайเซอร์ (Digitizer) เมื่อผู้ใช้เข้าสู่

โปรแกรมจะปรากฏพื้นที่ทำงานแบบกราฟฟิก (Drawing edition) และระบบเมนู (Menu) บนจอภาพ โดยซอฟต์แวร์สามารถจะสับเปลี่ยนได้ทั้ง แบบข้อความ (Text mode) และแบบกราฟฟิก (Graphic mode) โปรแกรมคอมพิวเตอร์ AutoCAD R14 มีคำสั่งช่วยในการเขียนและวาดภาพทางด้านเรขาคณิตต่างๆ มากมาย เช่น คำสั่งสร้างเส้นตรง เส้นโค้ง วงกลม ภาพสามมิติ ซึ่งผู้ใช้สามารถนำไปใช้เขียนแบบรายละเอียดในด้านต่างๆ ได้ ภายหลังจากการสร้างภาพรายละเอียดตามที่ต้องการ เรียบเรียงแล้วผู้ใช้สามารถพิมพ์ออกมานเป็น Drawings ได้โดยการพิมพ์ผ่านทางอุปกรณ์ที่ใช้ในการพิมพ์ เช่น เครื่องพิมพ์ และเครื่องจักรรูป (Plotters) ซึ่งต่อเชื่อมกับเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์

ปัจจุบันโปรแกรมคอมพิวเตอร์ AutoCAD R14 เป็นโปรแกรมที่มีความนิยมมากที่สุด ที่ใช้ช่วยในงานเขียนแบบด้านวิศวกรรมต่างๆ เช่น งานเขียนแบบด้านวิศวกรรมเครื่องกล วิศวกรรมไฟฟ้า วิศวกรรมโครงสร้าง และ งานเขียนแบบทางด้านสถาปัตยกรรม

คุณสมบัติพื้นฐานของเครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ ที่สามารถใช้งานกับโปรแกรม AutoCAD R14 อย่างเหมาะสม ประกอบด้วย

- 1) เครื่องไมโครคอมพิวเตอร์ (ตระกูลไอบีเอ็ม) ที่มีส่วนประมวลผล (CPU) สูงกว่า DX80386 และมีอุปกรณ์ช่วยในการคำนวณ (Math Co-processor)
- 2) มีหน่วยความจำ (RAM) อย่างน้อย 4 เมกะไบต์
- 3) จอภาพที่มีอุปกรณ์แสดงผลความละเอียดสูง
- 4) ฮาร์ดดิสก์ (Harddisk)
- 5) เครื่องขับงานแม่เหล็ก (Disk Drive)
- 6) อุปกรณ์ชี้ (Pointing devices)



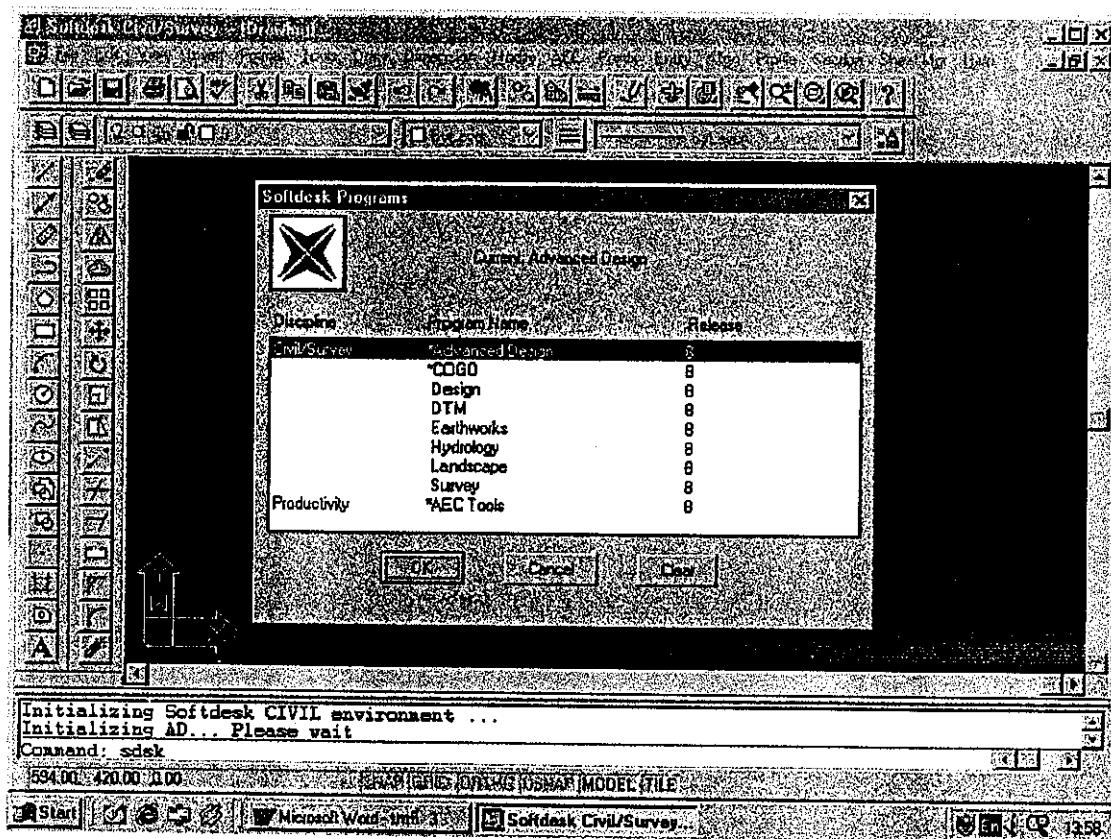
รูปที่ 3.2 ลักษณะรูปแบบของระบบเมนู และพื้นที่การทำงานของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ AutoCAD R14

3.3.3 ภาษาคอมพิวเตอร์ Softdesk 8

ภาษาคอมพิวเตอร์ Softdesk 8 เป็นภาษาคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการพัฒนาคำสั่งในโปรแกรม AutoCAD R14 ให้มีลักษณะเป็นโครงสร้างโปรแกรม โดยมีโครงสร้างภาษาและตัวแผลคำสั่งเป็นแบบเดียวกับภาษาคอมพิวเตอร์ LISP ซึ่งเป็นภาษาที่ถือว่าคีมากที่สุดภาษาหนึ่ง ภาษา LISP ได้รับเลือกให้เป็นภาษาที่ใช้ในงานปัญญาประดิษฐ์ (Artificial intelligence) และ งานระบบผู้ช่วยการ (Expert System)

โครงสร้างของภาษาคอมพิวเตอร์ Softdesk 8 จะมีลักษณะเป็นชุดคำสั่ง (functions) แยกออกจากกันส่วนๆ แต่ละชุดคำสั่งจะต้องเขียนไว้ภายในเครื่องหมายวงเล็บ โดยภายในแต่ละชุดคำสั่งสามารถจะสร้างชุดคำสั่งย่อยได้อีก และแต่ละชุดคำสั่งสามารถเรียกใช้งานซึ่งกันและกันได้

นอกจากนี้ภายในชุดคำสั่งเดียวกันอาจสามารถใช้ชุดคำสั่งย่อยเรียกตัวเองให้ทำงานได้ (Recursion Program) ตัวอย่างลักษณะและโครงสร้างของชุดคำสั่งภาษาคอมพิวเตอร์ Softdesk 8 แสดงไว้ในรูปที่ 3.3



รูปที่ 3.3 ตัวอย่างชุดคำสั่งภาษาคอมพิวเตอร์ Softdesk 8

3.4 แนวทางในการศึกษาระบบโปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบและเขียนแบบแนวเส้นทาง

การศึกษาครั้งนี้ เป็นการศึกษาระบบโปรแกรมคอมพิวเตอร์ เพื่อช่วยในการออกแบบ และเขียนแบบแนวเส้นทาง โดยมีเป้าหมายให้ผู้ที่สนใจสามารถใช้งานได้ง่ายและสะดวก ดังนี้แนวทางในการศึกษาโปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยให้จำลอง ขั้นตอนการออกแบบด้วยมือ (Manual design) ตามที่ได้กล่าวแล้วข้างต้น เพื่อให้ผู้ที่สนใจสามารถเข้าใจขั้นตอนและวิธีการออกแบบโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์ได้ง่าย โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ได้ทำการศึกษานี้จะช่วยทำงานในส่วนที่เป็นการคำนวณและการเขียนแบบที่ยุ่งยากและต้องใช้แรงงานเป็นจำนวนมาก รวมถึงช่วยตรวจสอบเงื่อนไข ข้อกำหนดตามมาตรฐานการออกแบบในบางส่วนด้วย

ผู้ใช้โปรแกรมหรือวิศวกรผู้ออกแบบจะทำหน้าที่เป็นผู้กำหนด ออกแบบแนวเส้นทาง พร้อมป้อนข้อมูล และเงื่อนไขที่ใช้ออกแบบ แล้วให้คอมพิวเตอร์เป็นผู้คำนวณหาองค์ประกอบทางด้านเรขาคณิตของแนวเส้นทาง ทั้งแนวทางราบและแนวทางดิ่ง จากนั้นผู้ใช้จะเป็นผู้ตรวจสอบผลลัพธ์ที่ได้ว่าอยู่ในระดับที่น่าพอใจตามที่ต้องการหรือไม่ หากไม่พอใจก็สามารถแก้ไขหรือออกแบบใหม่ได้ โดยจะทำการคำนวณตามขั้นตอนการทำซ้ำเดิม การออกแบบใหม่นี้ในอัตโนมัติที่ทำการออกแบบด้วยมือจะเป็นขั้นตอนที่น่าเบื่อหน่ายเนื่องจากเสียเวลาและต้องใช้แรงงานเป็นจำนวนมาก

ภายหลังจากขั้นตอนการออกแบบ ซึ่งได้ผลงานออกแบบเป็นที่น่าพอใจของผู้ออกแบบแล้ว จะเป็นการนำแนวเส้นทางที่ได้ออกแบบมาเขียนลงในแบบก่อสร้างซึ่งขั้นตอนนี้จะเป็นอีกขั้นตอนหนึ่งที่ต้องใช้เวลาและแรงงานมาก โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ได้ทำการศึกษานี้จะเป็นส่วนที่ช่วยให้ขั้นตอนการเขียนแบบเป็นไปอย่างสะดวกและรวดเร็ว โดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะช่วยในงานเขียนแบบที่เกี่ยวข้องกับคุณสมบัติ และองค์ประกอบของแนวเส้นทางซึ่งเป็นผลที่ได้จากการออกแบบข้างต้น(ในส่วนของการเขียนแบบจะไม่กล่าวถึงในการศึกษานี้)

3.5 โครงสร้างและส่วนประกอบหลักของโปรแกรม

ในการศึกษาโปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบ และเขียนแบบแนวเส้นทาง ได้กำหนดโครงสร้างหลักของโปรแกรมออกเป็น 4 ส่วนใหญ่ๆ คือ ส่วนการป้อนข้อมูล ส่วนการ

ออกแบบแนวทางราบ และส่วนการออกแบบแนวทางดิ่ง สำหรับส่วนการเขียนแบบจะกล่าวถึงเพื่อเป็นการประกอบในเนื้อหาแห่งนี้

3.5.1 ส่วนการป้อนข้อมูล

ในการออกแบบแนวเส้นทางจะต้องอาศัยข้อมูลประกอบการออกแบบเป็นจำนวนมาก โดยทั่วไปในการออกแบบทางด้วยมือ ภายหลังจากการสำรวจ เก็บรายละเอียดของพื้นที่ที่แนวเส้นทางผ่านแล้ว วิศวกรผู้ออกแบบจะได้ข้อมูลสำหรับงานออกแบบ ดังนี้

- 1) ข้อมูลสภาพภูมิประเทศ หรือ ค่าระดับดินเดิม ซึ่งประกอบไปด้วยค่าระดับของดินเดิมตามแนวศูนย์กลางถนนตามยาว (Profile) และค่าระดับดินเดิมตามรูปตัดตามขวาง (Cross – section)
- 2) ข้อมูลรายละเอียดของพื้นที่ หรือรายละเอียดของสิ่งต่างๆที่ใช้ในการพิจารณาประกอบการออกแบบ เช่น อาคารบ้านเรือน ลำน้ำ เสาไฟ รั้ว ถนน สะพาน ท่อระบายน้ำ ต้นไม้ ทางแยก ร่องน้ำ เป็นต้น
- 3) แนวทางรวมของทางหลวง ซึ่งได้จากการสำรวจในสนาม โดยจะได้อยู่คู่ประกอบทางเรขาคณิตของ去找รวมมาด้วย วิศวกรผู้ออกแบบอาจพิจารณาแก้ไขในบางส่วนหากมีจุดที่ไม่เหมาะสม แต่โดยปกติแล้วจะไม่มีการแก้ไข

ภายหลังจากได้ข้อมูลดังกล่าวแล้ว วิศวกรผู้ออกแบบจะนำข้อมูลดังกล่าวมาจัดเตรียม เก็บลงในแบบเพื่อทำการออกแบบ โดยในขั้นแรกจะออกแบบรูปตัดทั่วไปของแนวเส้นทาง ก่อนแล้วจึงเริ่มออกแบบตามขั้นตอนต่อไป

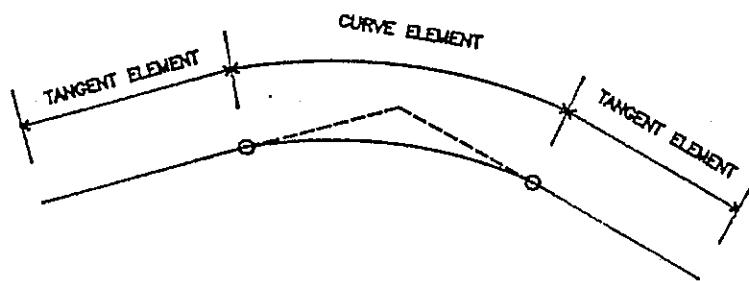
ส่วนการป้อนข้อมูลของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ จะประกอบไปด้วยข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับงานออกแบบทางด้านเรขาคณิตของทาง ซึ่งประกอบไปด้วย

- 1) ข้อมูลแนวทางราบทองทาง
- 2) ข้อมูลรูปตัดทั่วไปของทาง
- 3) ข้อมูลค่าระดับดินเดิมจากการสำรวจในสนาม

3.5.1.1 การป้อนข้อมูลแนวทางราบของทาง

ในการสำรวจเพื่อเก็บรายละเอียดข้อมูลในสนาณตามแนวทางที่ได้กำหนดในเบื้องต้น ทีมงานสำรวจจะวางแผนและกำหนดแนวทาง เพื่อการสำรวจโดยกำหนดทิศทางทั้งในส่วนที่เป็นเส้นตรง (Tangent) มุมของการหักเหของแนวทาง (Deflection angle) รวมถึงองค์ประกอบทางคือแนวราบทุกอย่างที่ไม่ใช่เส้นตรง เช่น โค้ง (Curve) รัศมีโค้ง (Radius) ความยาวเส้นสัมผัส (Tangent) ความยาวโค้ง (Curve length) อัตราความโค้ง (Degree of curve) สถานีจุดเริ่มต้น (PC STATION) สถานีจุดตัดของแนวทางตรง (PI STATION) และสถานีจุดปลายโค้ง (PT STATION) เป็นต้น ซึ่งหลังจากการสำรวจเก็บรายละเอียดในสนาณแล้วจะได้ข้อมูลแนวทางราบของทางทั้งหมด

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่เขียนขึ้นเพื่อรับข้อมูลแนวทางราบของทางได้กำหนดให้เป็นไปตามมาตรฐานการสำรวจเส้นทางของกรมทางหลวง โดยได้แยกประเภทของส่วนประกอบของแนวทางราบออกเป็น 2 ประเภท คือ ส่วนที่เป็นเส้นตรง (Tangent elements) และ ส่วนที่เป็นส่วนโค้ง (Curve elements) ดังแสดงในรูปที่ 3.4

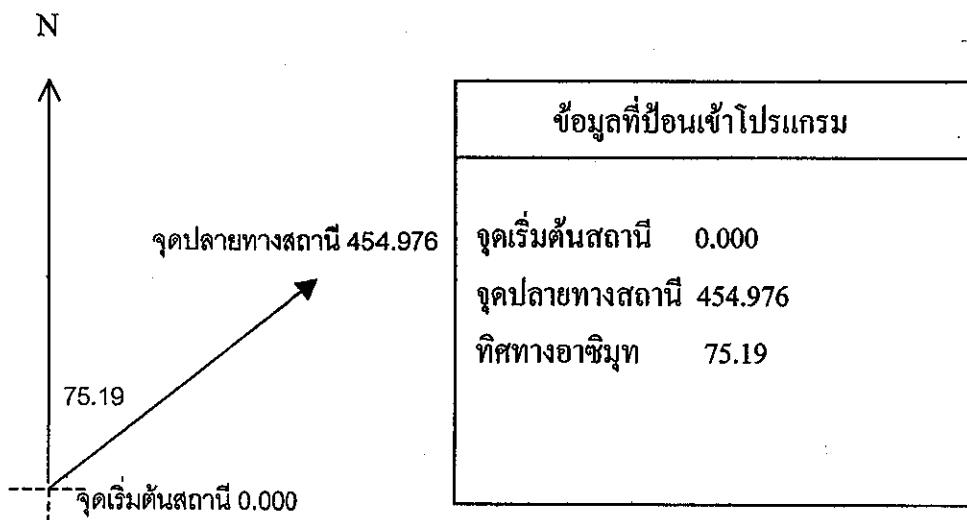


รูปที่ 3.4 ประเภทของส่วนประกอบแนวทางราบ

การป้อนข้อมูลของแนวทางในส่วนที่เป็นแนวทางตรงและโค้งร้านจะแตกต่างกัน ดังนี้

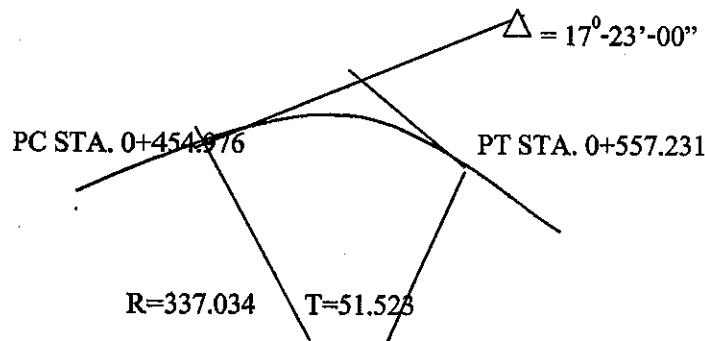
- 1) แนวทางตรงจะป้อนข้อมูลจุดเริ่มต้น และ จุดปลายทางของแนวทางตรงและบอคต่ออาชิมุท (Azimuth) หรือค่ามุนที่เบี่ยงเบนจากทิศเหนือ ซึ่งปกติจะกำหนดให้ใช้ค่าเบี่ยงเบนจากทิศเหนือตามข้อแม่เหล็กโลก (Magnetic azimuth) ดังแสดงในรูปที่ 3.5

2) โค้งขวา โดยปกติถ้าไม่ใช่จุดเริ่มต้นของโครงการแล้วโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะคำนวณสถานีจุดเริ่มต้นของแนวทางให้ สำหรับโค้งขวา ข้อมูลที่จะป้อนให้แก่โปรแกรมประกอบด้วย มุมหักเหของแนวทางตรง (Deflection angle) ทิศทางการหักเหว่าจะหักเหไปทางซ้าย (Left turn) หรือ ทางขวา (Right turn) สำหรับองค์ประกอบทางด้านขวาค่าคงที่ของส่วนโค้งนี้ ผู้ใช้สามารถจะเลือกป้อนค่ารัศมีໄโค้ง หรือความยาวเดือนสัมผัสก็ได้ หากนี้โปรแกรมจะคำนวณองค์ประกอบส่วนนี้ๆให้



รูปที่ 3.5 ข้อมูลของแนวทางตรงที่ป้อนเข้าสู่โปรแกรมคอมพิวเตอร์

PI STA.0+506.50

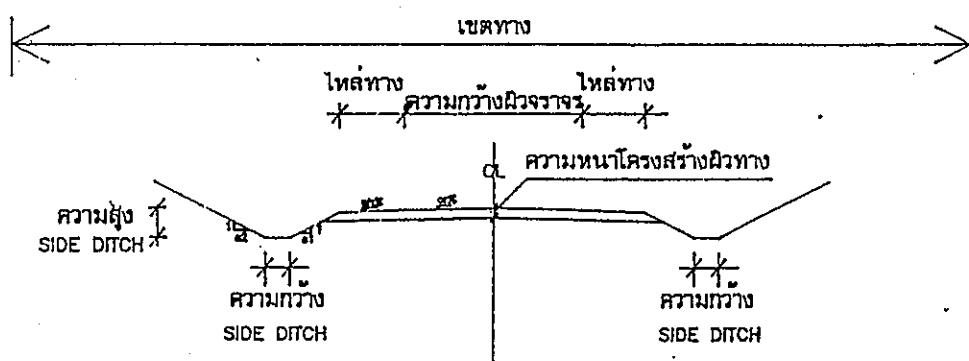


รูปที่ 3.6 ส่วนประกอบโค้งขวาที่ป้อนเข้าสู่โปรแกรมคอมพิวเตอร์

3.5.1.2 การป้อนข้อมูลรูปตัดทั่วไปของทาง

หลังจากได้ข้อมูลประกอบการออกแบบแล้ว วิศวกรผู้ออกแบบจะเป็นผู้ตัดสินใจเลือกออกแบบรูปตัดทั่วไปของทาง ซึ่งโดยปกติแล้วจะออกแบบให้เป็นไปตามมาตรฐานของแต่ละหน่วยงานที่เป็นเจ้าของโครงการก่อสร้างทางเหล่านี้ โดยขนาดและลักษณะของรูปตัดทั่วไปที่เลือกออกแบบนั้น จะแตกต่างกันไปตามหน้าที่ ประเภทชั้นของทางหลวง และ ข้อมูลอื่นประกอบ เช่น ข้อมูลด้านการจราจร ชนิดของယวധayan และความเร็วที่ใช้ในการออกแบบ และสภาพภูมิประเทศที่เส้นทางนั้นผ่าน เป็นต้น

รูปแบบของรูปตัดทั่วไปของเส้นทาง โดยปกติแล้วจะมีองค์ประกอบเหมือนกัน แตกต่างกันเฉพาะเรื่องขนาดของแต่ละองค์ประกอบเท่านั้น ดังแสดงในรูปที่ 3.7



รูปที่ 3.7 รูปตัดทั่วไปของทาง (เส้นทางนอกเมือง)

องค์ประกอบของรูปตัดทั่วไปของเส้นทางที่ป้อนให้โปรแกรมคอมพิวเตอร์ ประกอบด้วย

- 1) ขนาดเขตทาง
- 2) ระยะห่างระหว่างศูนย์กลางทางกับแนวเขตทางด้านซ้าย
- 3) ความกว้างผิวจราจร
- 4) ความกว้างไหล่ทาง
- 5) อัตราความลาดของผิวจราจร
- 6) อัตราความลาดของไหล่ทาง
- 7) ความลาดชันของคันทาง
- 8) ความกว้างของท้องร่องทางระบายน้ำข้างทาง
- 9) ความสูงต่ำสุดของทางระบายน้ำ
- 10) ความลาดชันของดินเดิน (Earth slope) ที่ใช้ในงานดินตัด
- 11) ความหนาของโครงสร้างผิวทาง

3.5.1.3 การป้อนข้อมูลค่าระดับดินเดินจากการสำรวจ

ในการออกแบบแนวทางดิ่ง (Vertical alignment) ของทาง จะต้องทราบข้อมูลค่าระดับของดินเดิน เพื่อใช้ในการออกแบบ ระดับของหลังทาง (Roadway grade line) การคิดปริมาณดินในการก่อสร้างทางและการออกแบบทางด้านการระบายน้ำ

ค่าระดับดินเดินนี้จะได้จากการสำรวจหาค่าระดับตามแนวทาง (Profile leveling) และการสำรวจค่าระดับดินเดินตามขวางแนวทาง การสำรวจหาค่าระดับตามแนวทางจะทำโดยกำหนดจุดสำรวจไว้ทุกระยะ 25 เมตร จากนั้นจะสำรวจหาค่าระดับไปตามจุดที่กำหนดให้ ก็จะได้ค่าระดับตามแนวทาง ซึ่งอาจจะอยู่ที่แนวศูนย์กลางทางหรือไม่ก็ได้ สำหรับการสำรวจหาค่าระดับตามขวางแนวทางนี้ คือ การหาค่าระดับดินเดินไปในแนวตั้งจากกับแนวทาง โดยจะทำการสำรวจทุกระยะ 25 เมตร ตามจุดที่กำหนดไว้สำหรับหาค่าระดับดินเดินตามแนวทาง ขอบเขตของการสำรวจหาค่าระดับตามขวางนี้ จะต้องสำรวจเก็บข้อมูลข้างละเท่ากับขนาดของทางหรือมากกว่าถ้าจำเป็น ระยะห่างจากแนวศูนย์กลางถนนไปตามแนวตั้งจากที่จะเก็บค่าระดับโดยปกติแล้วจะกำหนดให้เป็นค่าที่เท่าๆกัน เช่น ที่ทุกระยะ 3 เมตร หรือ 5 เมตร เป็นต้น ทั้งนี้ ผู้สำรวจจะต้องสังเกตดูว่าจุดที่มีการเปลี่ยนแปลงสภาพภูมิประเทศจะต้องเก็บค่าระดับด้วยเช่นกัน

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ในส่วนรับข้อมูลค่าระดับดินเดิม จะมีลักษณะขั้นตอนเช่นเดียวกับการสำรวจหาค่าระดับดินเดิม โดยจะแบ่งข้อมูลที่ให้ป้อนออกเป็น 3 ส่วน คือ ค่าระดับของดินเดิมที่แนวศูนย์กลางทาง ค่าระดับดินเดิมที่เก็บในบริเวณด้านซ้ายของแนวทาง และค่าระดับดินเดิมที่เก็บในบริเวณด้านขวาของแนวทาง โดยลักษณะข้อมูลที่ต้องป้อนเข้าสู่โปรแกรมมีดังนี้

- 1) สถานีสำรวจเก็บค่าระดับ
- 2) ค่าระดับที่แนวศูนย์กลางของทาง
- 3) ค่าระดับในบริเวณด้านซ้ายของแนวทาง โดยระยะตั้งฉาก (Offset distance) ที่สำรวจหาค่าระดับในบริเวณด้านซ้ายนี้จะกำหนดให้มีค่าเป็นลบ และ ผู้ใช้สามารถเลือกให้โปรแกรมตั้งค่าระยะตั้งฉากนี้เป็นอัตโนมัติ หรือ ผู้ใช้จะปรับค่าเองโดยตรงก็ได้
- 4) ค่าระดับในบริเวณด้านขวาของแนวทาง ซึ่งค่าระยะตั้งฉากจากแนวศูนย์กลางในบริเวณด้านขวาจะกำหนดให้มีค่าเป็นบวก และ เช่นเดียวกับในบริเวณด้านซ้าย คือ ผู้ใช้สามารถเลือกให้โปรแกรมตั้งค่าเป็นแบบอัตโนมัติหรือผู้ใช้ป้อนค่าเองโดยตรง

EXITING GROOND CROSS SECTION DATA

000 [ค่า Station 0+000]

S bmai [S ย่อจาก Surfac , bmai คือชื่อ Surfac]

-12 99.700 [-12 คือค่าที่บันออก Offset ไปทางซ้าย 12 เมตร ที่ Elevation 99.700 เมตร]

0 99.394

12 98.345

E [ย่อจาก END หมายถึงจบค่างานระดับของ Station 0+000]

รูปที่ 3.8 ลักษณะข้อมูลระดับดินเดิมที่ป้อนเข้าสู่โปรแกรมคอมพิวเตอร์

3.5.2 ส่วนการออกแบบแนวทางราบ

โดยปกเดิมที่ประกอบทางด้าน↖ เราก็จะ ของแนวทางราบ จะได้จากการสำรวจใน สถานที่ก่อทั้งหมด ในขั้นตอนการออกแบบแนวทางราบนี้ วิศวกรผู้ออกแบบเพียงตรวจสอบคุณภาพ ของค์ประกอบดังกล่าวข้างต้น มีความเหมาะสมหรือไม่ หากมีบางจุดไม่เหมาะสมก็จะได้แก้ไขให้มี ความเหมาะสมต่อไป ดังนั้น งานของวิศวกรผู้ออกแบบในขั้นตอนนี้จะเกี่ยวข้องเพียง การออกแบบค์ประกอบแนวทางราบเพื่อความปลอดภัยของผู้ขับขี่เท่านั้น

องค์ประกอบแนวทางราบเพื่อความปลอดภัยประกอบด้วย การยกโถงในบริเวณโถง รวม และการขยายพิภารา (Widening) ในบริเวณโถงราบ

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่สร้างขึ้นมาเพื่อช่วยในการออกแบบในส่วนนี้ จะมีลักษณะ การทำงาน โดยจะอ่านข้อมูลแนวทางราบที่สู่ใช้ป้อนเข้าสู่โปรแกรม จากนั้นจะทำการตรวจสอบหา ส่วนประกอบของแนวทางเดินทางที่เป็นโถงราบ

(Curve element) เมื่อพบแล้วจะแสดงข้อมูลให้ผู้ออกแบบได้ทราบองค์ประกอบของโถงราบนี้ จากนั้นโปรแกรมจะตามค่าความเร็วออกแบบ (Design speed) ที่ใช้ในบริเวณโถงราบนั้น และ คำนวณค่าอัตราการยกโถง

สำหรับขนาดความกว้างพิภารา ที่ต้องขยายในบริเวณโถงราบ นั้น โปรแกรม คอมพิวเตอร์จะคำนวณให้ โดยยานพาหนะมาตรฐานที่ใช้ในการคำนวณ คือ รถบรรทุกชนิด Single unit truck และสมการที่ใช้ในการคำนวณได้จากค่าแนะนำของ AASHTO

ภายหลังจากการคำนวณค่าทั้งสองแล้ว โปรแกรมคอมพิวเตอร์ จะคำนวณหาจุดเริ่มต้น การยกโถง จุดที่มีการยกโถงเต็มที่ (Full superelevation) และลิ้นสุดการยกโถง ซึ่งค่าทั้งหมดที่ได้นี้จะนำไปใช้ในขั้นตอนการคำนวณปริมาณงานดิน โดยการสร้างรูปตัดของถนนตามค่าการยก โถงและการขยายพิภาราในบริเวณโถงราบ นอกจากนี้ข้อมูลที่ได้จากการคำนวณจะถูกเก็บไว้ เป็นแฟ้มข้อมูล (Data file) เพื่อนำไปใช้ในขั้นตอนอื่นๆอีก ผลลัพธ์ที่ได้จากโปรแกรม คอมพิวเตอร์แสดงไว้ในรูปที่ 3.9

 CURVE DATA

Curve no. :	1		
From station	: 200.000	Back azimuth	: 30d46'4"
To station	: 287.266	Foreward azimuth	: 40d44'14"
Deflect. angle	: 10d1'36"	Turning direction	: RT
Radius (m)	: 500.000	P.C. Station	: 200.000
Tangent (m)	: 43.744	P.I. Station	: 243.744
Curve length (m)	: 87.266	P.T. Station	: 287.266
External dist.(m)	: 1.920	Speed (KPH)	: 80.000
S.E (m/m)	: 0.055	Widening (m)	: 0.075
S.E. Attained from STA.	: 164.169	To STA. :	235.831
S.E. Removed from STA.	: 251.435	To STA. :	323.097

รูปที่ 3.9 ผลลัพธ์การออกแบบองค์ประกอบเพื่อความปลอดภัยของแนวทางราบที่ได้จากโปรแกรมคอมพิวเตอร์

3.5.3 ส่วนการออกแบบแนวทางดิ่ง

การออกแบบแนวทางดิ่งเป็นขั้นตอนที่มีความสำคัญอย่างยิ่ง โดยจะเป็นขั้นตอนที่มีผลต่อปริมาณงาน และค่าใช้จ่ายในการก่อสร้างทางอย่างมาก วิศวกรผู้ออกแบบจะต้องใช้ข้อมูล และแรงงานเป็นจำนวนมากในขั้นตอนนี้

การออกแบบแนวทางดิ่งด้วยมืออาจแบ่งออกได้เป็น 2 ส่วนคือ การออกแบบระดับหลังทางหรือการขีดระดับหลังทาง (Grade lines) และการออกแบบโถ้งดิ่ง (Vertical curves) ก่อนที่จะมีการออกแบบแนวทางดิ่ง ผู้ออกแบบจะนำเข้าค่าระดับเดิมที่ศูนย์กลางตามแนวทางหลังหรือรูปตัดทางยาวมาเขียนลงในแบบโดยใช้มาตราส่วน 2 ขนาดคือ ในแนวทางราบที่ใช้

มาตราส่วน 1: 1,000 และ ในแนวทางดิ่งจะใช้มาตราส่วน 1: 100 ค่าระดับดินคินตามแนวทาง หลวงที่เขียนขึ้นมา นี้ จะนำมาใช้ในการออกแบบแนวทางดิ่ง เพื่อให้ผู้ออกแบบได้เห็นภาพของ สภาพภูมิประเทศ และสามารถที่จะออกแบบให้เหมาะสมและสอดคล้องกับสภาพภูมิประเทศที่แนว เส้นทางผ่าน

การขีดระดับหลังทาง ผู้ออกแบบจะต้องพิจารณาให้เป็นไปตามข้อกำหนด ตามมาตรฐานที่ใช้ในการออกแบบ เช่น ความลาดชันสูงสุดที่ยอมให้ ความสูงต่ำสุดของระดับหลังทาง เพื่อ ให้สูงกว่าระดับน้ำสูงสุด (High waterlevel , HWL) ในริเวลที่แนวเส้นทางผ่าน หรือ พิจารณา ความลึกของคันถนนและคันตัดที่เหมาะสมเพื่อให้บริมาณงานคันน้ำอยและประหัดค่าใช้จ่ายในการ ก่อสร้างที่สูด

ภายหลังจากขั้นตอน การขีดระดับหลังทาง และ ได้ความลาดของระดับหลังทาง (Grade lines) ที่เหมาะสมแล้ว ขั้นตอนต่อไปจะเป็นการออกแบบโค้งดิ่งของทาง ในสูตรที่มีการ เปดีนความลาดของระดับหลังทางที่มีความแตกต่างของความลาดทางคณิตศาสตร์ (Algebraic difference in grades) มีค่ามาก และจำเป็นจะต้องใส่โค้งดิ่งเพื่อให้การขึ้นบันไดราบเป็นไปด้วย ความราบรื่น โค้งดิ่งที่ใช้ในการออกแบบจะเป็นโค้งพาราโบลา และแบ่งออกเป็น 2 ชนิด คือ

- 1) โค้งครัว (Crest Vertical Curve)
- 2) โค้งงาย (Sag Vertical Curve)

ในการออกแบบโค้งดิ่งทั้งสองชนิดจะต้องพิจารณาปัจจัยต่างๆประกอบในการออกแบบให้ เหมาะสม เช่น ความเร็วในการออกแบบ ระยะมองเห็น และความยาวโค้งต่ำสุดที่ยอมให้

หลังจากผ่านขั้นตอนการออกแบบแนวทางดิ่ง จะได้แนวทางที่ผู้ออกแบบมีความพอใจแล้ว ต้องกันน้ำทำการคำนวณปริมาณงานคันโดยนำเอาค่าระดับดินคินตามขวางของแนวทางมาเขียน ใส่กราฟ ซึ่งโดยปกติจะใช้มาตราส่วน 1 : 100 และเขียนรูปตัดทั่วไปของทางในมาตรา ส่วนเดียวกัน งานน้ำนำอาชีวัตติทั่วไปของทางหลวงมารอขึ้นกับบูรปัตตามขวางของค่า ระดับดินคิน ถ้าเป็นสูตรที่คินถมก็จะไม่มีทางระบายน้ำข้างทาง แต่ถ้าเป็นริเวลที่เป็นคันตัดก็จะมี ทางระบายน้ำข้างทาง การคำนวณหาพื้นที่คันตัดและคินถมปกติจะใช้ค่าโดยประมาณ ซึ่งได้จากการ นับจำนวนช่องกราฟตามมาตราส่วนที่เขียนเมื่อได้จำนวนพื้นที่ของคันตัดคินถมแล้ว ก็นำมา คำนวณหาปริมาตรของคันตัดและคินถม ซึ่งมีผลลัพธ์ในการคำนวณ เช่น วิธี END AREA

METHOD และ PRISMOIDAL FORMULA เป็นต้นแต่รูปที่เป็นที่นิยมคือ วิธี END AREA METHOD

จากการบวนการหรือขั้นตอนการออกแบบแนวทางดึงที่กล่าวถึงข้างต้น จะเห็นได้ว่าเป็นขั้นตอนที่มีความสำคัญมาก และต้องใช้เวลาในการอภิปรายต่อไปใช้แรงงานเป็นจำนวนมาก เนื่องจากวิศวกรผู้ออกแบบจะต้องทำงานหลายอย่างพร้อมๆกัน กล่าวคือ จะต้องพิจารณาออกแบบแนวทางดึงให้เหมาะสมสอดคล้องกับสภาพภูมิประเทศและอยู่ภายใต้ข้อกำหนดตามมาตรฐานขั้นต่ำสุด (minimum standards) รวมถึงต้องประยุกต์ใช้จ่ายในการก่อสร้างทางอีกด้วย การเขียนรูปปัตต์ตามขวางของดินเดิมต้องเขียนทุกๆ 25 เมตร นอกจากนี้ในการคำนวณหาพื้นที่ดินตัด-ดินถมกีเซ่นเดียวกันจะต้องทำทุกๆสถานี เป็นเหตุให้ปริมาณงานมีมากจึงจำเป็นต้องใช้แรงงานมากตามไปด้วย การแก้ไขแนวทางดึงเพื่อให้ได้ผลงานที่เหมาะสมและประหยัด จึงเป็นสิ่งที่มีความยุ่งยากและน่าเบื่อหน่าย ทำให้ผลงานที่ได้จากการออกแบบด้วยมือโดยวิศวกรอาจไม่ใช้แนวทางดึงที่ดีที่สุดก็ได้

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่สร้างขึ้นมาเพื่อช่วยในการออกแบบแนวทางดึงนี้จะเป็นส่วนที่ช่วยวิศวกรผู้ออกแบบอย่างมาก โดยวิศวกรผู้ออกแบบจะเป็นเพียงผู้กำหนดแนวทางดึง โดยการใช้ระดับหลังทางบนจอกภาพ ซึ่งแสดงผลด้วยระยะทางกราฟฟิก และออกแบบโถงในแต่ละบริเวณที่มีการเปลี่ยนแปลงความลาดของแนวทางดึงเท่านั้น ในส่วนของการคำนวณและออกแบบโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะทำการออกแบบให้ และวิศวกรผู้ออกแบบสามารถตรวจสอบผลงานได้หากไม่พอใจก็สามารถออกแบบใหม่ได้จนกว่าจะได้ผลลัพธ์ที่น่าพอใจและเหมาะสม โดยในงานออกแบบใหม่นี้สามารถทำได้สะดวก และไม่เป็นการเสียเวลามาก การออกแบบแนวทางดึงโดยคอมพิวเตอร์ สามารถแบ่งออกได้เป็น 4 ขั้นตอนคือ

- 1) การคาดคะเนระดับดินเดิมที่ศูนย์กลางตามแนวทาง
- 2) ใช้ระดับหลังทาง (Grade lines design)
- 3) ออกแบบโถงดึง (Vertical curve design)
- 4) การคำนวณงานดิน (Earth work calculations)

ขั้นตอนโครงสร้างของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ในส่วนการออกแบบแนวทางดึง แสดงไว้ในรูปที่ 3.10

3.5.3.1 การวัดภาระดับคืนเดินที่ศูนย์กลางตามแนวทาง

ก่อนที่จะออกแบบแนวทางดิ่ง จะต้องมีการเขียนภาพภาระดับคืนเดินที่ศูนย์กลางตามแนวทางก่อน เพื่อให้ผู้ออกแบบสามารถออกแบบได้อย่างเหมาะสมและสอดคล้องกับสภาพภูมิประเทศ ข้อมูลภาระดับคืนเดินที่ผู้ใช้ข่อนเข้าสู่โปรแกรมคอมพิวเตอร์ ในขั้นตอนก่อนหน้านี้เป็นภาระดับตามขวางในการสร้างภาพภาระดับคืนเดินตามแนวทางโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์ จะมีหัวข้อเลือกในระบบเมนูให้ผู้ใช้สั่งให้โปรแกรมคอมพิวเตอร์สร้างข้อมูลที่เป็นภาระดับคืนเดินตามแนวทางโดยเฉพาะขึ้นมา ก่อน เพื่อให้การอ่านข้อมูลและสร้างภาพเป็นไปด้วยความรวดเร็ว จากนั้นผู้ใช้จะสามารถเลือกให้คอมพิวเตอร์สร้างภาพกราฟฟิกของระดับคืนเดินตามแนวเส้นทางบนของภาพได้ โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะวัดภาพโดยใช้มาตราส่วน 2 ชนิด เช่นเดียวกับการวัดด้วยมือ คือ มาตราส่วน 1 : 1,000 ในแนวราบ และ 1 : 100 ในแนวดิ่ง

การวัดภาระดับคืนเดินตามแนวทางโดยใช้โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะวัดภาพตลอดความยาวของสายทาง เพื่อให้ผู้ออกแบบสามารถเห็นภาพของลักษณะภูมิประเทศตลอดเส้นทาง ซึ่งจะเป็นข้อดีให้ผู้ออกแบบสามารถเลือกตัดสินใจได้อย่างเหมาะสม นอกจากนี้ ผู้ใช้สามารถจะขยายภาพในบริเวณที่มีความสนใจให้เห็นอย่างชัดเจนได้

ตัวอย่าง รูปแบบของภาระดับคืนเดินตามแนวทางที่วัดโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์แสดงไว้ในรูปที่ 3.11

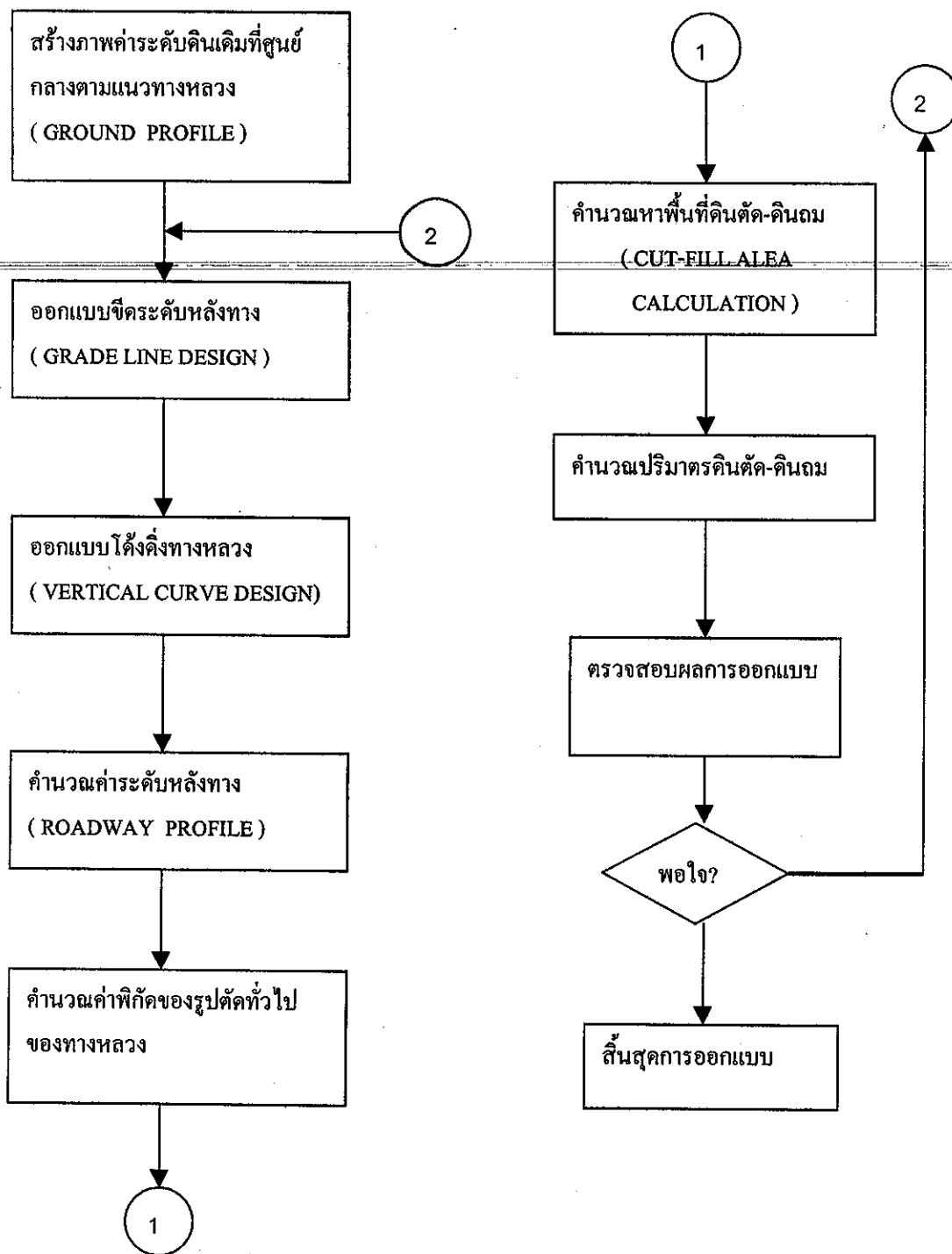
3.5.3.2 การขีดระดับหลังทาง

การขีดระดับหลังทาง เป็นส่วนสำคัญอย่างยิ่งในขั้นตอนการออกแบบแนวทางดิ่ง ผู้ออกแบบจะต้องมีความละเอียดรอบคอบและต้องคำนึงถึงปริมาณงาน การประหยัดเวลาในการก่อสร้าง ความปลอดภัยและความระบริءในการขับขี่ของผู้ขับขี่ด้วย

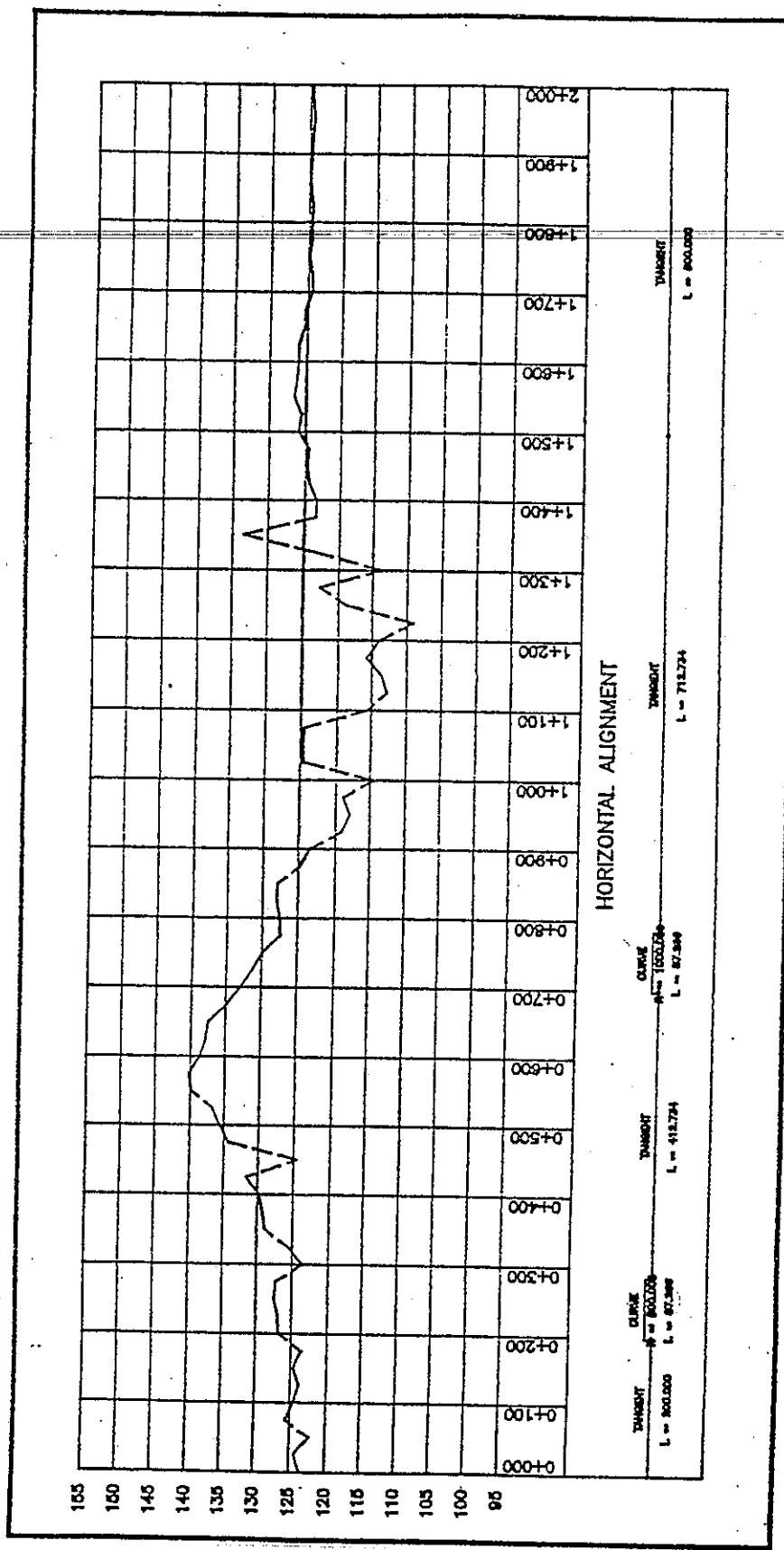
โปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยในการออกแบบระดับหลังทางนี้จะมีลักษณะการรับข้อมูลและแสดงผลในรูปกราฟฟิก ผู้ออกแบบจะเป็นผู้กำหนดหรือขีดระดับหลังทางโดยใช้มีส์ (Mouse)

การกำหนดจุดเริ่มต้นและจุดเปลี่ยนระดับความลาดหรือจุดตัดความลาด (Point of vertical intersection,PVI) จะกระทำโดยใช้มี้าส์ การเคลื่อนที่ของมี้าส์จะปรากฏบนภาพตำแหน่งของ มี้าส์ จะสังเกตุได้จากจุดตัดของเส้นดิ่งและเส้นแนวนอนซึ่งเรียกว่า Cross hair เมื่อมี้าส์อยู่ในตำแหน่งที่ต้องการแล้ว ผู้ใช้จะกดปุ่มเพื่อป้อนข้อมูลตำแหน่ง ให้โปรแกรมคอมพิวเตอร์ทราบว่า จุดเริ่มต้นหรือจุดตัดความลาด (PVI) อยู่ในตำแหน่งใด จากนั้นโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะคำนวณหา ค่าระดับความลาดชัน และสถานีของจุดคงที่แล้วปรากฏข้อความ เพื่อให้ผู้ใช้ได้รับทราบ ซึ่งผู้ใช้จะสามารถเปลี่ยนความลาด (grade) และสถานีของจุดตัดความลาดได้โดยการพิมพ์ข้อความผ่านทางแป้นพิมพ์

การเข้ากระดับหลังทางจะต้องพิจารณาปัจจัยในด้านต่างๆ อย่างปัจจัย โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะทำการตรวจสอบแนวทางดิ่งที่ผู้ออกแบบกำหนดแนวระดับของหลังทาง ว่า อยู่ภายใต้มาตรฐานขั้นต่ำในแต่ละปัจจัยหรือไม่ ซึ่งข้อกำหนดหรือเงื่อนไขเหล่านี้ ผู้ใช้จะเป็นผู้ป้อนข้อมูลให้แก่โปรแกรมคอมพิวเตอร์ ซึ่งได้แก่ ความลาดชันสูงสุดที่ยอมให้ ความลึกสูงสุดของคินิตที่ยอมให้และความลึกสูงสุดของคินิตตัดที่ยอมให้



รูปที่ 3.10 โพรเซสส์ทางออกแบบและลำดับขั้นตอนการออกแบบแนวทางดิ่งโดยใช้คอมพิวเตอร์ช่วย



รูปที่ 3.11 ระดับพื้นที่ตามแนวทางที่กว้างโดยไปร์แกรเวเตอร์

ความลาดชันสูงสุดนั้นจะเป็นไปตามข้อกำหนดและมาตรฐานการออกแบบแนวทางดังนี้
ซึ่งแตกต่างกันไปตามลักษณะหน้าที่ ประเภท ชั้นทาง สภาพภูมิประเทศ และลักษณะของถนนที่ใช้
ในการออกแบบ สำหรับความลึกสูงสุดในส่วนที่เป็นคัน divisor และคันดักที่ยอมให้น้ำ เป็นส่วนที่เพิ่ม
ขึ้นมาใหม่ในโปรแกรมคอมพิวเตอร์เพื่อช่วยควบคุมปริมาณงานดินให้อยู่ในปริมาณที่เหมาะสม
หากผู้ใช้ไม่ต้องการใช้ในส่วนนี้สามารถทำได้โดยป้อนค่าความลึกสูงๆ

เมื่อผู้ใช้ทำการออกแบบ โดยกำหนดแนวระดับหลังทางแล้ว โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะ^{จะ}
ตรวจสอบแนวระดับหลังทางดังกล่าวว่าอยู่ในข้อกำหนดหรือไม่ หากไม่อยู่ในข้อกำหนดก็จะ^{จะ}
ปรากฏข้อความให้ผู้ใช้ทราบว่าข้อกำหนดใดไม่ถูกต้อง พร้อมทั้งยกเลิกระดับหลังทางที่ผู้ใช้กำหนด
เพื่อให้ผู้ใช้กำหนดแนวระดับหลังทางใหม่ให้อยู่ภายใต้ข้อกำหนดต่อไป

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ในส่วนช่วยในการออกแบบแนวระดับหลังทางจะสืบสุกการ
ทำงานโดยอัตโนมัติ เมื่อผู้ใช้ได้กำหนดจุดสิ้นสุดของแนวระดับหลังทางเท่ากับหรือมากกว่าสถานี
สิ้นสุดของโครงการ อย่างไรก็ตามผู้ใช้อาจจะหยุดโปรแกรมการออกแบบดังกล่าวได้ก่อนถึงจุด
สิ้นสุด โดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะมีข้อเลือกให้หยุดโปรแกรมทุกครั้งที่มีการกำหนดแนวระดับ
หลังทางแล้ว นอกจากนี้ การเริ่มต้นออกแบบแนวระดับหลังทางก็สามารถเริ่มต้นได้จากทั้งจุดเริ่ม
ต้นของโครงการ หรือสถานีสุดท้ายที่ได้ออกแบบไปแล้วก่อนหน้านี้ ซึ่งจะทำให้เกิดความสะดวก
ในการออกแบบเป็นอย่างมาก

ตัวอย่าง รูปแบบการออกแบบขีดแนวระดับหลังทาง โดยใช้คอมพิวเตอร์ แสดงไว้ในรูป
ที่ 3.12

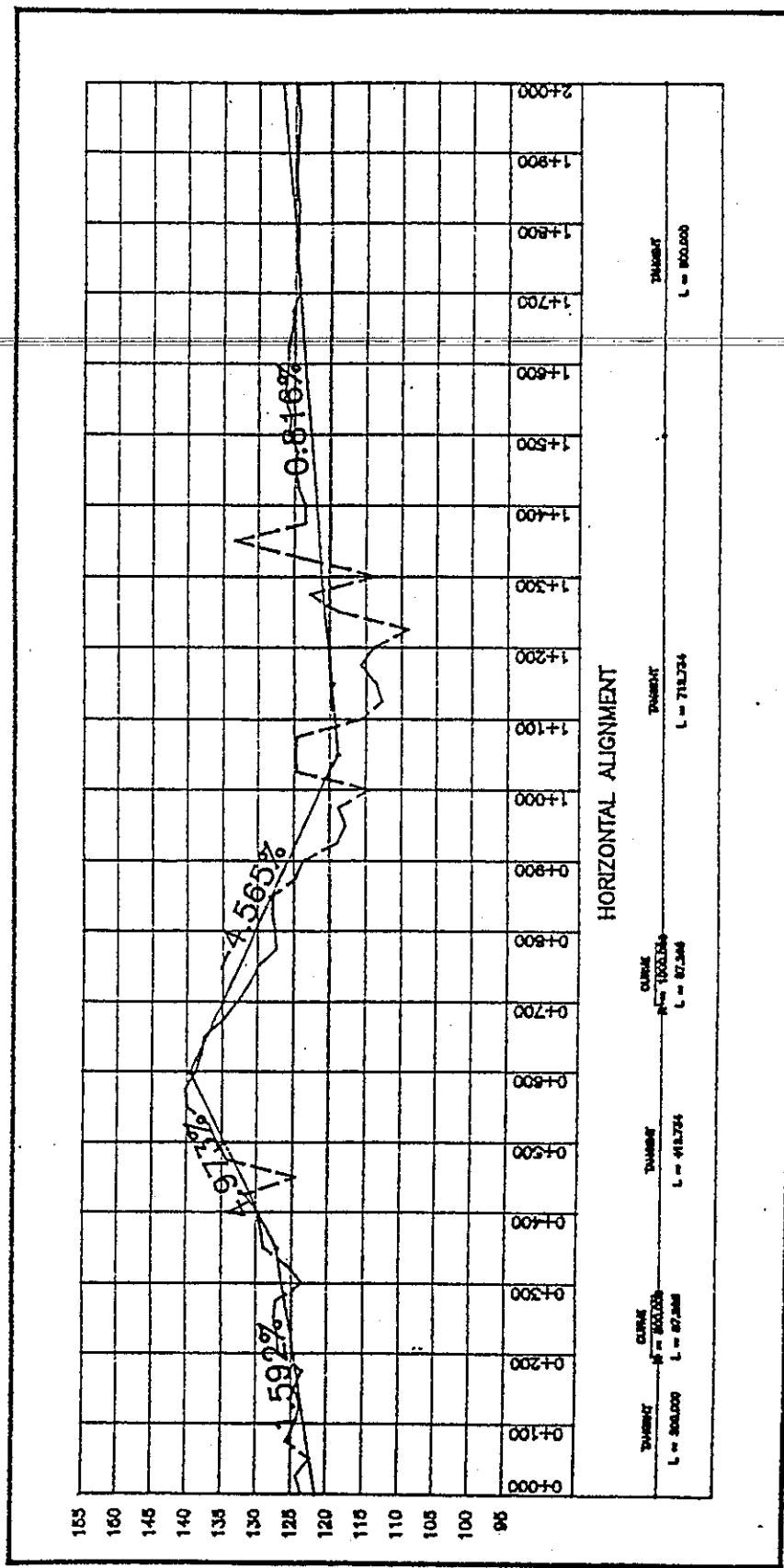
3.5.3.3 การออกแบบโค้งดึง

โค้งดึงจะเป็นส่วนเรื่องความลาดของแนวระดับหลังทางในจุดที่มีการเปลี่ยนความลาด
ให้เป็นไปอย่างราบรื่นปกติจะใช้โค้งพาราโบลา เนื่องจากมีอัตราการเปลี่ยนแปลงความลาดชันคงที่
โค้งดึงพาราโบลาที่ใช้ออกแบบทั่วไปแบ่งออกได้เป็น 2 ชนิด ตามลักษณะรูปร่างของโค้ง คือ โค้ง
ดึงกว้าง (Crest vertical curve) และโค้งดึงแคบ (Sag vertical curve) หรืออาจแบ่งได้ตามคุณ

สมบัติทางเรขาคณิตเป็น 2 ชนิด คือ โค้งสมมาตร (Symmetrical curve) และโค้งไม่สมมาตร (Unsymmetrical curve)

ในการออกแบบโค้งดึงจะต้องคำนึงถึงความปลอดภัยของผู้ขับขี่เป็นหลัก รวมถึงต้องอยู่ภายใต้ข้อกำหนดหรือมาตรฐานต่างๆ ของแต่ละหน่วยงานที่ได้กำหนดไว้เป็นมาตรฐานในการออกแบบด้วย องค์ประกอบหนึ่งคือความปลอดภัยของผู้ขับขี่ที่นำมาพิจารณาจะประกอบด้วย ความเร็ว ออกแบบ (Design speed) ระยะมองเห็น (sight distance) ซึ่งระยะมองเห็นนี้จะแบ่งออกเป็น 2 ประเภทคือ ระยะมองเห็นเพื่อการหยุด และ ระยะมองเห็นเพื่อการแซง โดยปกติจะใช้ระยะมองเห็นเพื่อการหยุดในการออกแบบ เนื่องจากจะได้ความยาวโค้งที่สั้นและประหยัดค่าใช้จ่ายกว่าที่จะใช้ระยะมองเห็นเพื่อการแซง

รูปที่ 3.12 การออกแบบระบบหลังคาด้วยวิธีการรวมความกว้างต่อช่อง



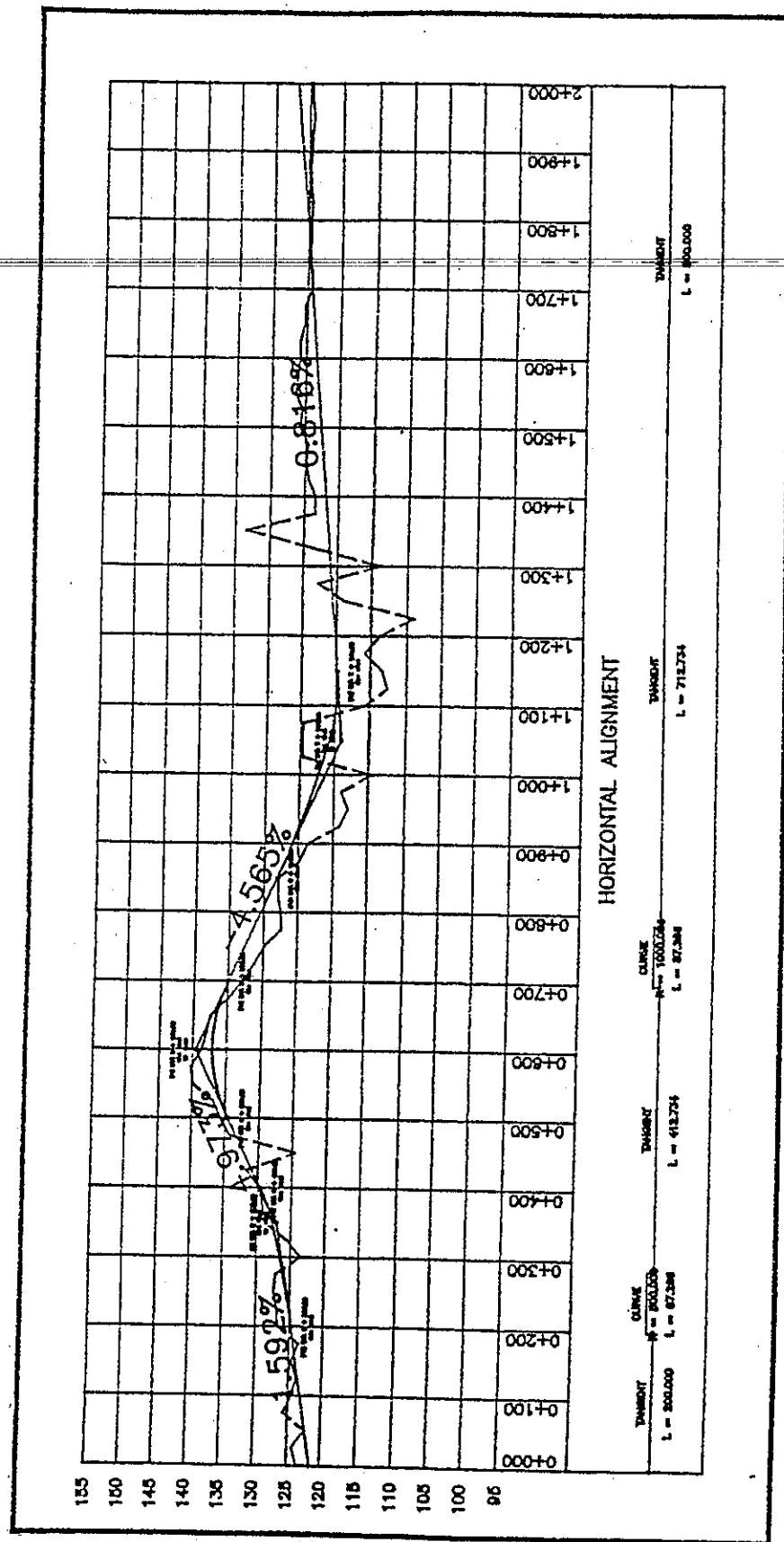
ความยาวโ้างต่ำสุด จะหาได้จากการสัมพันธ์ระหว่างระบบของเห็นและค่าแตกต่างทางคณิตศาสตร์ของความลาก การออกแบบโ้างดึงโดยใช้โปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วย จะมีรูปแบบและลักษณะในการตอบโต้รับและแสดงผลกับผู้ใช้ในรูปแบบกราฟฟิกเข่นเดียวกับการออกแบบจีดีบีระดับหลังทางโดยมีขั้นตอนการออกแบบดังนี้

- 1) ผู้ออกแบบเลือกແນວระดับหลังทาง 2 ແນວທາງທີ່ຕ້ອງກາຈະອອກແນບໂກ້ງດິງ ໂດຍໃຊ້ມຳສື່ບັນຈາກພາບ ໃນບັນດອນນີ້ໄປຮັບແນວຮັບແນບປຶ້ມູນຄວາມເຮົວອອກແນບແລະເລືອກຫຼິດຂອງຮະບານອຸ່ນທີ່ໃຫ້ໃນກາອອກແນບ ຈາກນີ້ໄປຮັບແນວຮັບແນບພິວເຕອີ່ຈະຄໍານວນຄ່າຄວາມແຕກຕ່າງຂອງຄວາມລາດຂອງແນວຮັບແນບທີ່ສອງ
- 2) ໂປຣແກຣມຄອມພິວເຕອີ່ຈະໃຫ້ຜູ້ອອກແນບປຶ້ມູນຄວາມເຮົວອອກແນບແລະເລືອກຫຼິດຂອງຮະບານອຸ່ນທີ່ໃຫ້ໃນກາອອກແນບ ຈາກນີ້ໄປຮັບແນວຮັບແນບພິວເຕອີ່ຈະຄໍານວນຄ່າຮະບານອຸ່ນທີ່ໃຫ້ ແລະປ່າຍກູ້ຂໍ້ຄວາມໃຫ້ຜູ້ອອກແນບໄດ້ທຽບພ້ອມທີ່ໃຫ້ຜູ້ອອກແນບເລືອກທີ່ຈະໃຫ້ຄ່າຮະບານອຸ່ນທີ່ໄດ້ຈາກກາຈະຄໍານວນຫຼື ຄ່າປັດເສຍຫຼືຜູ້ໃຊ້ຈະເລືອກໄສ່ຄ່າເອງ ໂດຍຕຽບກີ່ໄດ້
- 3) ໂປຣແກຣມຄອມພິວເຕອີ່ຈະຄໍານວນຄ່າຄວາມຍາວຕ່າງສຸດຂອງໂກ້ງດິງ ແລ້ວພິມພື້ນຂໍ້ຄວາມບັນຈາກພາບ ເພື່ອໃຫ້ຜູ້ອອກແນບໄດ້ທຽບແລະເລືອກຄ່າ ເຊັ່ນເລືອກໃນກາອອກແນບພິວເຕອີ່ຈະຄໍານວນຫຼື ໂດຍຄວາມຍາວຕ່າງສຸດຂອງໂກ້ງດິງນີ້ໄດ້ຈາກສາມກາທີ່ກ່າວມາແດ້ວ
- 4) ໂປຣແກຣມຄອມພິວເຕອີ່ຈະປ່າຍກູ້ຂໍ້ຄວາມ ໃຫ້ຜູ້ອອກແນບຕັດສິນໃຈວ່າຈະເລືອກຫຼິດຂອງໂກ້ງດິງ ເປັນຫຼິດໂກ້ງດິງສົມນາຕຣຫຼື ໂກ້ງດິງໄມ່ສົມນາຕຣ ລາກເລືອກແນບສົມນາຕຣ ໂປຣແກຣມຄອມພິວເຕອີ່ຈະຄໍານວນແລະວາດໂກ້ງດິງບັນຈາກພາບ ແຕ່ຄ້າເລືອກໂກ້ງດິງແນບໄມ່ສົມນາຕຣຜູ້ອອກແນບຈະຕ້ອງປຶ້ມູນຄ່າຄວາມຍາວໂກ້ງສ່ວນທີ່ໜຶ່ງ (L1) ແລະສ່ວນທີ່ສອງ (L2) ຈາກນີ້ໄປຮັບແນວຮັບແນບພິວເຕອີ່ຈະຄໍານວນຄ່າຮະດັບແລະວາດໂກ້ງດິງບັນຈາກພາບ ທີ່ຈະເປັນບັນດອນສຸດທ້າຍໃນກາອອກແນບໂກ້ງດິງ

ກາຮັບສິນສຸດຂອງໄປຮັບແນວຮັບແນບພິວເຕອີ່ທີ່ໃຫ້ຜູ້ອອກແນບໂກ້ງດິງນີ້ຈະໄມ່ກັບສິນສຸດໂດຍອັດໂນມັດ ແຕ່ເປັນກາຮັບສິນສຸດໂດຍຜູ້ອອກແນບເປັນຜູ້ເລືອກທີ່ຈະບາກກາອອກແນບ ທີ່ຈະເລືອກໃນກາຮັບສິນສຸດໄປຮັບແນວຮັບແນບພິວເຕອີ່ໃຫ້ຜູ້ອໍາເລືອກທຸກຄັ້ງທີ່ຈະບາກກາອອກແນບໂກ້ງດິງໃນແຕ່ລະບຽບເວລັບ

ຮູບແບບກາອອກແນບໂກ້ງດິງ ໂດຍໃຊ້ໄປຮັບແນວຮັບແນບພິວເຕອີ່ແສດງໄວ້ໃນຮູບທີ່ 3.13

รูปที่ 3.13 การออกแบบเส้นทางด้วยแบบจำลองโดยใช้โปรแกรมคอมพิวเตอร์



เมื่อทำการออกแบบ โถงดึงเสื่อมเรียบร้อยแล้ว จะทำให้ได้รูปแบบของถนนที่ต้องการอย่างคร่าวๆ หากการออกแบบครั้งแรกผู้ออกแบบเห็นว่าถนนที่ออกแบบไว้มีลักษณะพิเศษ หรือไม่เป็นที่น่าพอใจ ก็สามารถแก้ไขในส่วนที่ทำการออกแบบไว้แล้วได้ โดย

1. ทำการตรวจสอบข้อมูลที่ป้อนไว้ในโปรแกรมว่ามีส่วนใดที่ผิดหรือใส่ค่าผิด
2. เมื่อตรวจสอบแล้วเริ่มทำใหม่ตั้งแต่ขั้นตอนแรก
3. เมื่อทำการออกแบบใหม่เป็นที่น่าพอใจแล้วจึงจะเริ่มขั้นตอนต่อไป

เมื่อเสร็จสิ้นขั้นตอนในการออกแบบแนวทางราบ และแนวทางดึงแล้ว ขั้นตอนต่อไปจะเป็นงานที่เกี่ยวข้องกับการก่อสร้างถนน เช่น ปริมาณงานดิน ค่าระดับหลังทาง ฯลฯ

3.5.3.4 การคำนวณค่าระดับหลังท่าง

ในการออกแบบแนวทางคิ่งด้วยมือ ผู้ออกแบบจะต้องคำนวณค่าระดับหลังท่าง ด้วยตัวเอง ทั้งในส่วนที่เป็นเส้นตรง และส่วนที่เป็นเส้นโค้งเพื่อใช้ในการคำนวณปริมาณงานคิดโดยจะต้องคำนวณทุกสถานี ซึ่งจะเป็นส่วนที่ใช้แรงงานมาก การออกแบบแนวทางคิ่งโดยใช้โปรแกรมคอมพิวเตอร์ ทั้งในส่วน การออกแบบขั้นระดับหลังท่าง และการออกแบบโค้งคิ่ง โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะเก็บข้อมูลลักษณะและคุณสมบัติทางเรขาคณิตของทั้งสองส่วนไว้ เพื่อใช้ในการคำนวณค่าระดับหลังท่างและการเขียนแบบ

หลังจากผู้ออกแบบได้ออกแบบแนวทางคิ่งแล้ว ผู้ออกแบบสามารถจะส่งให้โปรแกรมคอมพิวเตอร์คำนวณค่าระดับหลังท่างได้โดยใช้เม้าส์ชี้ไปที่ หัวจี้เดือย จากนั้นโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะคำนวณค่าระดับหลังท่างให้ทุกสถานีและจะแยกคำนวณตามประเภทของแนวทางคิ่ง ในส่วนที่เป็นเส้นตรงและโค้งคิ่งเอง โดยอัตโนมัติ จากนั้นจะเก็บข้อมูลระดับหลังท่างลงใน Hard disk เพื่อใช้งานต่อไป

ตัวอย่างค่าระดับหลังท่างที่คำนวณได้จากโปรแกรมคอมพิวเตอร์ แสดงไว้ในตารางที่ 3.1

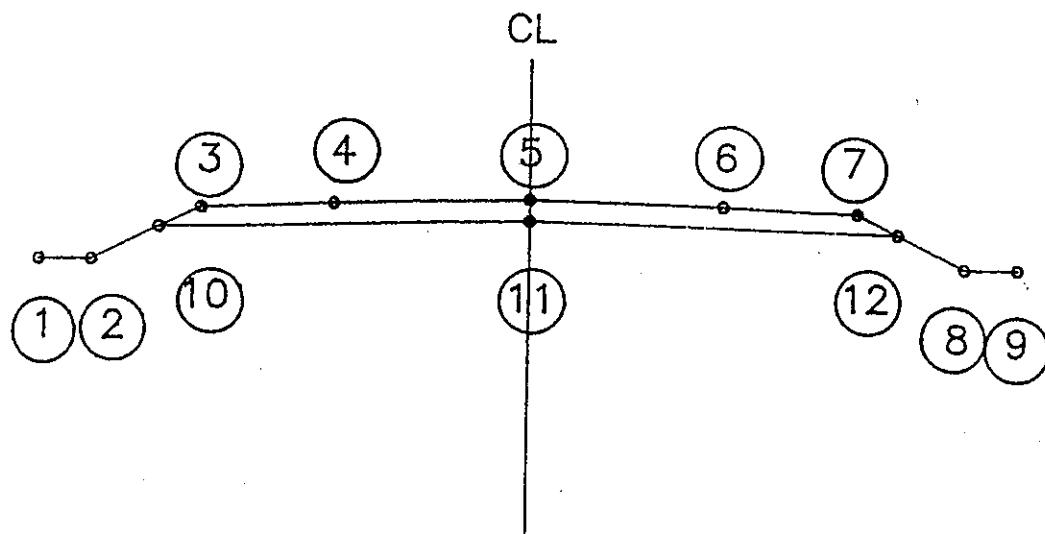
<< GRADE PROFILE DATA >>

Station	0.000	25.000	50.000	75.000
Elev.(m)	121.564	121.962	122.360	122.758
Elem. type	GRADE	GRADE	GRADE	GRADE
Station	100.000	125.000	150.000	175.000
Elev.(m)	123.156	123.554	123.952	124.350
Elem. type	GRADE	GRADE	GRADE	GRADE
Station	185.000	200.000	225.000	250.000
Elev.(m)	124.509	124.748	125.164	125.614
Elem. type	GRADE	CURVE	CURVE	CURVE
Station	275.000	300.000	325.000	350.000
Elev.(m)	126.100	126.622	127.178	127.770
Elem. type	CURVE	CURVE	CURVE	CURVE

ตารางที่ 3.1 ค่าระดับหลังท่างที่คำนวณได้จากโปรแกรมคอมพิวเตอร์

3.5.3.5 การคำนวณค่าพิกัดรูปตัดทั่วไปของทาง

การคำนวณค่าพิกัดของรูปตัดทั่วไปของทางนั้นเปรียบเสมือนกับขั้นตอนการเขียนรูปตัดทั่วไปด้วยมือเพื่อนำไปครอบกับรูปตัดตามขวางของคินเดิน แต่แตกต่างกันที่การคำนวณค่าพิกัดของรูปตัดนี้จะหาค่าระดับที่จุดต่างๆของส่วนประกอบของรูปตัดทั่วไปของทางจริงๆในแต่ละสถานี การคำนวณหาค่าพิกัดของรูปตัดทั่วไปของทาง มีวัตถุประสงค์เพื่อนำไปคำนวณพื้นที่คินตัดคินตอน โดยมีข้อมูลควบคุมไปถึงบริเวณที่มีการยกโถง และ การขยายผิวราชรถในบริเวณโถงร้านด้วย วิธีการยกโถงที่นำมาใช้ในโปรแกรมจะใช้เฉพาะวิธีการหมุนรอบแนวศูนย์กลางเพียงอย่างเดียว เนื่องจากเป็นวิธีที่ใช้เป็นส่วนใหญ่ องค์ประกอบของรูปตัดทั่วไปของทางที่จะนำไปคำนวณหาค่าพิกัด แสดงไว้ในรูปที่ 3.14



รูปที่ 3.14 แสดงจุดต่างๆของรูปตัดทั่วไปของเส้นทางที่นำไปคำนวณหาค่าพิกัด

การทำงานของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ในส่วนนี้ จะเริ่มจากการอ่านค่าตำแหน่งสถานีระดับหลังทาง ระยะและขนาดขององค์ประกอบรูปตัดทั่วไปของทาง จากนั้นโปรแกรมจะตรวจสอบกับข้อมูลของแนวทางระบุว่า สถานีที่จะคำนวณค่าพิกัดอยู่ในส่วนประกอบแนวทางระบุ

ประเภทใด ตามที่ได้จำแนกประเภทไว้ 2 ประเภทคือ ส่วนที่เป็นเส้นตรง(Tangent element) และส่วนที่เป็นโค้งร้าบ (Curve element) โดยรูปตัดทั่วไปที่นำมาคำนวณหาค่าพิกัดแบ่งออกเป็น 2 ชนิด คือ

- 1) รูปตัดทั่วไปของทางหลวงตามปกติ
- 2) รูปตัดทั่วไปของทางหลวงในบริเวณที่มีการยกโถงและขยายผิวจราจร

ในการคำนวณจะต้องตรวจสอบว่า สถานีที่คำนวณนั้นอยู่ในตำแหน่งที่ต้องการยกโถงหรือขยายผิวจราจรหรือไม่ และเนื่องจากตำแหน่งที่มีการยกโถงและขยายผิวจราจร จะอยู่ในช่วงควบคุมระหว่างทางราบทั่วไปที่เป็นเส้นตรงและส่วนที่เป็นเส้นโค้ง การตรวจสอบจะทำโดยการอ่านข้อมูลแนวทางราบทั่วไปและสามารถคำนวณและตรวจสอบว่าเป็นแนวทางราบที่ใดก็ได้ หากต้องมีการยกโถงและขยายผิวจราจรแล้ว โปรแกรมก็จะกำหนดช่วงตำแหน่งสถานีที่จะต้องยกโถง ขยายผิวจราจรและรายละเอียดเกี่ยวกับการยกโถงและการขยายผิวจราจร ถ้าสถานีที่กำลังจะคำนวณมีตำแหน่งตกอยู่ในช่วงคั่งกล่าว โปรแกรมก็จะคำนวณหาค่าพิกัดของรูปตัดทางในประเภทที่สอง

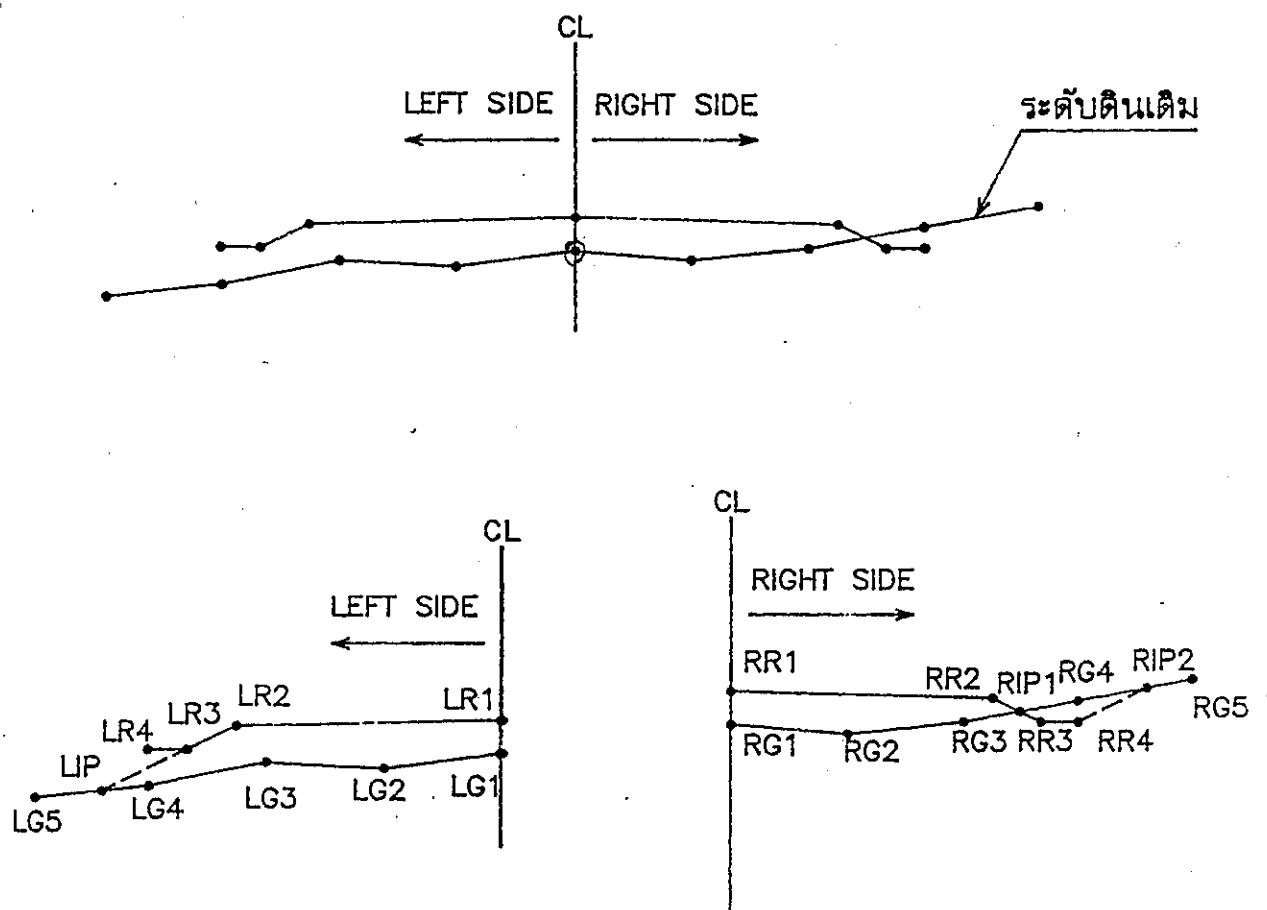
3.5.3.6 การคำนวณพื้นที่คินตัด – คินถอน

การคำนวณพื้นที่คินตัด-คินถอน เป็นส่วนหนึ่งของการคิดปริมาณงานคินที่ใช้ในการก่อสร้างทาง เป็นขั้นตอนอีกขั้นตอนหนึ่งที่ต้องใช้แรงงานมากและมีความจำเป็นที่จะต้องคิดเนื่องจากมีผลกระทบต่อค่าใช้จ่ายในการก่อสร้าง ใน การออกแบบด้วยมือนั้น การคำนวณหาค่าพื้นที่คินตัด – คินถอน มักทำโดยการเขียนรูปตัดทั่วไปของทางมาครอบกับรูปตัดตามวางแผนของคินเดิมซึ่งเขียนลงในกระดาษกราฟแล้วหาพื้นที่โดยการนับช่องกราฟตามขนาดตราส่วนที่เขียน หรืออาจใช้เครื่องคำนวณช่วยในการคำนวณก็ได้ โดยใช้วิธีการหาพื้นที่จากค่าพิกัด (Area by coordinates)

ลักษณะงานคินในแต่ละสถานี แบ่งออกเป็น 3 ประเภทคือ

- 1) พื้นที่เป็นคินตัดทั้งหมด (Section entirely in cut)
- 2) พื้นที่เป็นคินถอนทั้งหมด (Section entirely in fill)
- 3) พื้นที่มีทั้งคินตัดและคินถอน (Section having both cut and fill)

การคำนวณพื้นที่ดินตัด คินคอมโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะเริ่มจากการอ่านข้อมูล ตำแหน่งสถานี ข้อมูลค่าระดับดินเดิมตามวาง และค่าพิกัดของรูปตัดทั่วไปของทางที่ได้จากขั้นตอนที่แล้ว จากนั้นจะแบ่งค่าพิกัดของระดับดินเดิมตามวาง และ ค่าพิกัดรูปตัดของทางแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ ข้างซ้าย และ ข้างขวาดังแสดงในรูปที่ 3.15



รูปที่ 3.15 แนวความคิดในการคำนวณหาพื้นที่ดินตัด – คินคอม ในแต่ละสถานี

หลังจากแบ่งค่าพิกัดออกเป็นสองส่วนแล้วจะแยกคำนวณหาค่าพิกัดของชุดตัด ระหว่างรูปตัดทางหลวงกับรูปตัดตามขวางของค่าระดับคินเดิน (ส่วนที่เป็นเส้นประ) ในแต่ละข้างเมื่อได้จุดตัดคงกล่าวแล้ว จะรวมค่าพิกัดออกเป็นเซต (SET) โดยแยกออกเป็นเซตของค่าพิกัดที่เป็นคินตัด และเซตของค่าพิกัดที่เป็นคินถนน ตัวอย่าง เช่นรูปที่ 3.15 สามารถจัดเซตของค่าพิกัดได้ดังนี้

$$\begin{aligned} L \text{ FILL} &= (LR1, LR2, LR3, LIP, LG4, LG3, LG2, LG1, LR1) \\ R \text{ FILL} &= (RR1, RG1, RG2, RG3, RIP1, RR2, RR1) \\ R \text{ CUT} &= (RIP1, RR3, RR4, RIP2, RR3, RIP1) \end{aligned}$$

จากนี้จะนำค่าพิกัดในแต่ละเซตไปคำนวณหาพื้นที่โดยวิธีการหาพื้นที่จากค่าพิกัดที่ได้ตามลักษณะของงานคินที่เหมือนกัน (คินถนนรวมกับคินถนน และคินตัดรวมกับคินตัด) ก็จะได้ค่าพื้นที่ของคินตัดและคินถนนของสถานีที่กำลังคำนวณ จากนี้จะเก็บค่าที่ได้ไว้เป็นข้อมูลใน Hard disk เพื่อใช้ในการคำนวณหาระยะตรและการเขียนภาพฐานปัตต์ต่อไป

3.5.3.7 การคำนวณปริมาตรคินตัด – ถนน

หลังจากคำนวณหาพื้นที่คินตัด – ถนน ในแต่ละสถานีแล้ว จะนำพื้นที่ดังกล่าวมาคำนวณหาระยะตรของคินตัด – ถนน โดยจะคำนวณเป็นช่วงๆซึ่งความยาวของแต่ละช่วงก็คือระยะห่างของแต่ละสถานีนั่นเอง จากนี้จะนำไปริบาระยะตรของงานคินทั้งหมดรวมกัน โดยปกติ จะพยายามออกแบบให้มีปริมาตรงานคินตัดและคินถนนมีปริมาตรเท่าๆกันเพื่อประหยัดค่าใช้จ่ายในการก่อสร้าง

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในการคำนวณคินตัดคินถนนจะคำนวณโดยวิธี AVERAGE AREA METHOD โดยการนำค่าพื้นที่ของคินตัด – ถนน ของสองสถานี มาหาค่าเฉลี่ยแล้วคูณด้วยระยะห่างระหว่างสองสถานีนั้น

ตัวอย่างผลลัพธ์การคำนวณหาระยะตรคินตัด – ถนน โดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์แสดงไว้ในตารางที่ 3.2

EARTHWORK REPORT

END AREA VOLUME LISTING WITH CURVE CORRECTION

Station	Cut	Fill	Cut	Fill
	Area(m ²)	Area(m ²)	Cumulation	Cumulation
	Volume(m ³)	Volume(m ³)	Volume(m ³)	Volume(m ³)
0+000	13.235	0.000		
	233.243	0.011	233.243	0.011
0+025	5.425	0.011		
	82.053	10.969	315.296	10.979

ตารางที่ 3.2 ผลลัพธ์การคำนวณปริมาตร ดินตัด – ดินอ่อน โดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์

3.5.4 ส่วนการเขียนแบบ

แบบก่อสร้างทาง ประกอบไปด้วยรายละเอียดต่างๆ มากน้อย นอกจากจะประกอบไปด้วยแบบแสดงแนวทางและระดับของทางแล้ว ยังมีรายละเอียดอื่นๆ ที่มีความจำเป็นในการก่อสร้างด้วย เช่น แบบรายละเอียดโครงการสร้างทางแบบรายละเอียดบริเวณทางแยก แบบรายละเอียดแสดงตำแหน่งไฟฟ้าส่องสว่าง แบบรายละเอียดแสดงมาตรฐานเครื่องหมายและป้ายจราจร เป็นต้น

สำหรับการศึกษาโปรแกรมคอมพิวเตอร์เพื่อช่วยในการออกแบบในครั้งนี้จะไม่รวมถึงการใช้คอมพิวเตอร์ช่วยในการเขียนแบบด้วยเนื่องจากมีข้อจำกัดในเรื่องระยะเวลาในการศึกษา เพียงแค่จะกล่าวไว้เพื่อผู้ที่สนใจต้องการศึกษาและค้นคว้าในโอกาสต่อไป

การศึกษาโปรแกรมคอมพิวเตอร์เพื่อช่วยในงานเขียนแบบนั้นมีข้อบันध์ เคพาระการเขียนแบบแปลน และรูปตัดความยาว (Plan profile) ของทางเท่านั้น โดยข้อมูลที่นำมาใช้ในการเขียนแบบจะเป็นผลลัพธ์ซึ่งเป็นรายละเอียดหลักที่ได้จากการออกแบบที่ได้ถูกถ่วงมาแล้วข้างต้น สำหรับแบบรายละเอียดอื่นๆ นั้นในบางส่วนจะเป็นแบบมาตรฐานที่สามารถนำไปใช้กับทางสาย อื่นๆ ที่มีมาตรฐานขั้นทางประเภทเดียวกันได้ โดยสามารถเขียนขึ้นมาเพียงครั้งเดียวแล้วนำไปใช้ซ้ำได้อีก ในขณะที่แบบรายละเอียดแปลนและรูปตัดตามยาวนั้น จะเปลี่ยนไปตามการออกแบบและรายละเอียดอื่นๆ การใช้โปรแกรมคอมพิวเตอร์เพื่อช่วยในงานเขียนแบบแปลนและรูปตัดตามยาว จะเป็นการช่วยลดแรงงานและเวลาในส่วนนี้ได้เป็นอย่างมาก

ลักษณะมาตรฐานของแบบแปลนและรูปตัดตามยาวประกอบไปด้วยพื้นที่หลัก 2 ส่วน คือ พื้นที่เขียนแบบรายละเอียดแนวทางราบ และ พื้นที่เขียนแบบรายละเอียดแนวทางดิ่ง ดัง แสดงในรูปที่ 3.16 ซึ่งเป็นมาตรฐานของกรมโยธาธิการ

การทำงานของโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะแยกออกเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนการเขียนแบบ แนวทางราบและส่วนการเขียนแบบแนวทางดิ่ง โดยมีขั้นตอนในแต่ละส่วนดังนี้

3.5.4.1 ส่วนการเขียนแบบแนวทางราบ

โดยทั่วไปแล้ว ในส่วนของแนวทางราบจะประกอบไปด้วยรายละเอียดต่างๆ มากมาย เช่น รายละเอียดค่าณรากผิวพื้นที่ทาง รายละเอียดของอาคารบ้านเรือน ลำน้ำ เสาไฟฟ้า รั้ว ถนน สะพาน ฯลฯ รายละเอียดเกี่ยวกับพื้นที่ เช่น เป็นป่า ทุ่งนา หนองน้ำ เป็นต้น รายละเอียดเกี่ยวกับหมุดหมายพยานที่ได้ทำไว้ในสถานะระหว่างการสำรวจ ฯลฯ โปรแกรม คอมพิวเตอร์ที่สร้างขึ้นมาเพื่อช่วยในการเขียนแบบแนวทางราบจะทำหน้าที่ในส่วนที่เกี่ยวข้องกับ การออกแบบทางค่านเรขาคณิตของแนวทางราบ และส่วนประกอบอื่นๆที่สำคัญเท่านั้น ซึ่ง ประกอบไปด้วย

- 1) แนวทางราบทองทางซึ่งประกอบไปด้วยเส้นแสดงศูนย์กลางพิภาราจ ไห่ ทาง และเขตทาง
- 2) ข้อมูลโค้งราบ (Curve data)
- 3) สัญลักษณ์บอกทิศเหนือ
- 4) รายละเอียดจุดอ้างอิงที่ทำไว้ในพื้นที่ระหว่างการสำรวจ
- 5) ตัวอักษรที่จำเป็น เช่น ตัวอักษรระบุกดตามแน่นอนทุกๆ 1 กิโลเมตร และ ทุกๆ 100 เมตร ตัวอักษรระบุกดทิศทางของแนวทางราบ(ค่าอาชีมุท) เป็นต้น

รายละเอียดในแต่ละส่วนที่กล่าวข้างต้น ที่เขียนโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์จะมีหัวข้อให้ ผู้ใช้เลือกในระบบเมนู โดยผู้ใช้เพียงป้อนข้อมูลตามแน่นอนจุดเริ่มต้น และ จุดสิ้นสุดของสถานีที่ทำ

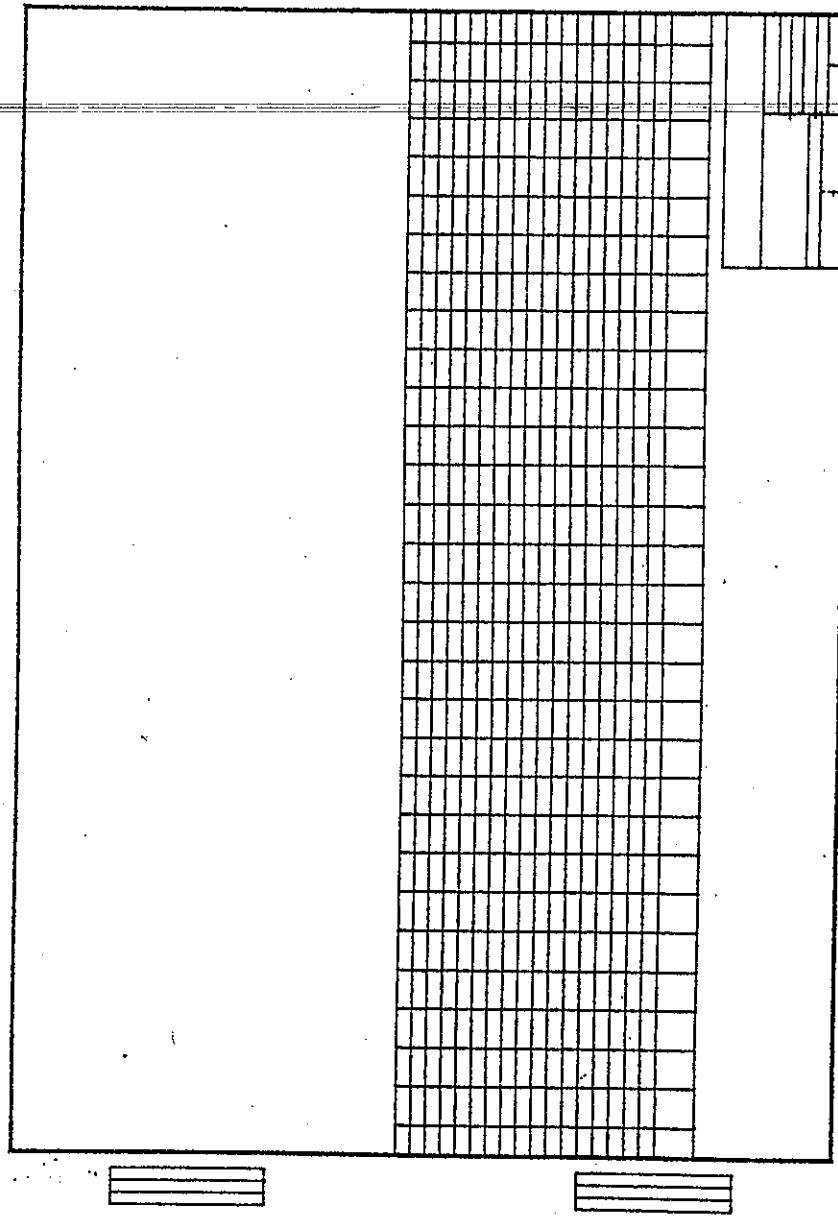
การเขียนแบบให้กับโปรแกรมคอมพิวเตอร์ท่านนั้นแล้วใช้ม้าส์เลือกหัวข้อเลือก โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะเขียนรายละเอียดให้โดยอัตโนมัติ

3.5.4.2 ส่วนการเขียนแบบแนวทางดิ่ง

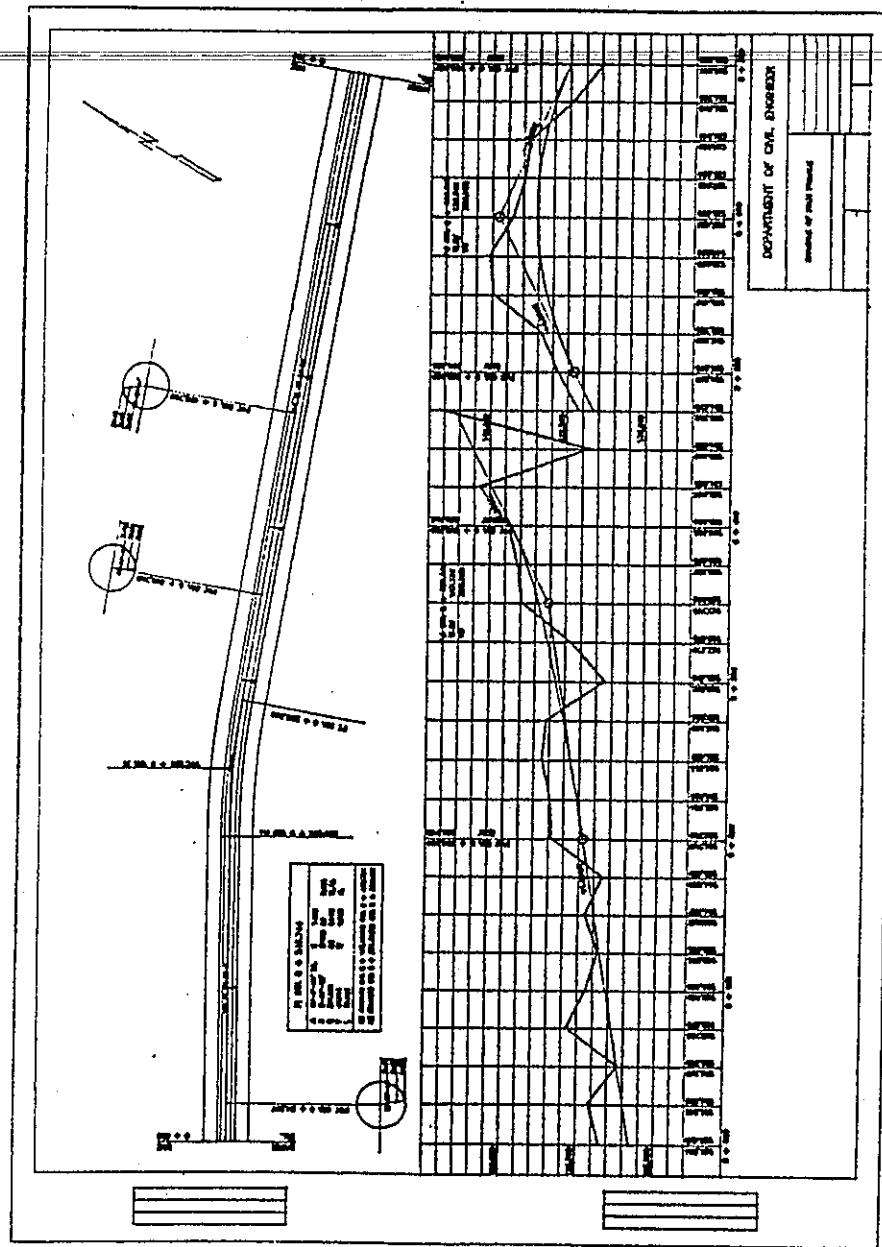
รายละเอียดแนวทางดิ่งที่เขียนลงในแบบ โดยทั่วไปแล้วประกอบด้วย รูปตัดตามยาวของคินเดิม(Ground profile) แนวทางดิ่งของทาง (Roadway or grade profile) และรายละเอียดท่ออดอุดเพื่อการระบายน้ำท่านนั้น

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ช่วยในงานเขียนแบบแนวทางดิ่ง จะช่วยเขียนรูปตัดตามยาวของคินเดิมและแนวทางดิ่งของทาง โดยผู้ใช้เพียงแค่ใช้ม้าส์เลือกหัวข้อเลือกเพื่อให้โปรแกรมคอมพิวเตอร์ช่วยเขียนแบบให้ท่านนั้น โปรแกรมคอมพิวเตอร์จะทำการเขียนแบบโดยอัตโนมัติทั้งหมด ซึ่งจะเป็นขั้นตอนที่ง่ายและสะดวกรวดเร็วอย่างมาก

ตัวอย่างการเขียนแบบโดยโปรแกรมคอมพิวเตอร์ แสดงไว้ในรูปที่ 3.17



รูปที่ 3.16 รูปแบบແຜดักยละเอมาตราฐานของแบบแผนและรูปตัวตามยา



รูปที่ 3.17 ตัวอย่างการใช้แบบรากของพิภพเดอร์ช่วยในการคำนวณ

3.6 สรุป

โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่พัฒนาขึ้นมาเพื่อช่วยในงานออกแบบและเขียนแบบแนวเส้นทาง จะช่วยให้ผู้ออกแบบสามารถออกแบบแนวทาง แก้ไข และเขียนแบบได้รวดเร็วขึ้น โดยมีขั้นตอนการใช้โปรแกรม พอกจะสรุปได้ดังต่อไปนี้

1) ป้อนข้อมูลรายละเอียด ซึ่งประกอบไปด้วย

- 1.1) ข้อมูลแนวทางราบ
- 1.2) ข้อมูลรูปตัดทั่วไปของทาง
- 1.3) ข้อมูลค่าระดับดินเดิม

2) ออกแบบแนวทางราบ โดยเป็นการออกแบบองค์ประกอบแนวทางราบ ที่เกี่ยวกับ ความปลอดภัย ได้แก่ การยกโถง และ การขยายผิวจราจรในบริเวณโถงราบ

3) ออกแบบแนวทางดิ่ง โดยมีขั้นตอน ดังนี้

- 3.1) ออกแบบขีดระดับหลังทาง (Grade line design)
- 3.2) ออกแบบโถงดิ่ง (Vertical Curve design)
- 3.3) คำนวณค่าระดับหลังทาง (Roadway profile)
- 3.4) คำนวณค่าพิกัดรูปตัดทั่วไปของทาง
- 3.5) คำนวณพื้นที่ดินตัด – ดินถอน
- 3.6) คำนวณปริมาตรดินตัด – ดินถอน

4) เขียนแบบ โดยเป็นการเขียนแบบแปลน และรูปตัดตามยาวของทาง ซึ่งประกอบไปด้วย

4.1) เขียนแบบแนวทางราบ (Plan) โดยมีรายละเอียดในแต่ละส่วน ดังนี้

- 4.1.1) เขียนแบบแนวทางราบ ซึ่งประกอบไปด้วย เส้นแสดงแนวศูนย์กลาง ผิว จราจร ไหล่ทาง และ เขตทาง

- 4.1.2) ข้อมูลโค้งรำ (Curve data)
- 4.1.3) รายละเอียดจุดอ้างอิง
- 4.1.4) สัญลักษณ์แสดงทิศเหนือ
- 4.1.5) เส้นต่อทابแนวทางระหว่างแบบ (Match line)
- 4.1.6) เส้นแสดงรายละเอียด สถานีที่สำคัญ ในบริเวณโค้งรำ ได้แก่ สถานีจุดเริ่มต้นโค้ง (PC STATION) สถานีจุดตัดแนวเส้นตรง (PI STATION) และ สถานีจุดปลายโค้ง (PT STATION)
- 4.1.7) ตัวอักษรที่จำเป็น เช่น ตัวอักษรแสดงทิศทางของอาชิมุท ของแนวทางรำ ตัวอักษรแสดงตำแหน่งหลักกิโลเมตร และตำแหน่งทุกๆ ระยะ 100 เมตร

4.2) เขียนแบบแนวทางดึง