

วิธีวิเคราะห์

2.1 ความนำ

ในการศึกษาเรื่องการโก่งงอของคานหรือโครงสร้างในระนาบ โดยใช้วิธีวิเคราะห์ โครงสร้างซึ่งการประยุกต์เทคนิคของเมตริกซ์จะสามารถทำได้ง่าย และเหมาะกับโครงสร้างที่ยุ่ง ยาก ได้ดีวิธีที่นิยมใช้คือวิธีการรวมสติฟเนสโดยตรง(Direct Stiffness Method) ซึ่งสามารถ แบ่งได้เป็น 2 รูปแบบ โดยขึ้นอยู่กับพฤติกรรมการรับน้ำหนักและการเปลี่ยนรูปของโครงสร้าง

ก. วิธีหาค่าเจาะจง (Eigen value) มีหลักการที่ว่าตัวกำหนด (Determinant) ของสติฟเนสโครงสร้างจะเป็นศูนย์ เมื่อน้ำหนักที่ได้รับถึงจุดวิกฤติ(เกิดการโก่งงอ) ซึ่งวิธีการนี้ จะใช้กับการโก่งงอแบบไบเฟอว์เคชัน (Bifurcation) โดยจะหาค่าแรงโก่งงอวิกฤติโดยตรง จากค่าเจาะจงที่น้อยที่สุดถือว่าเป็นปัญหาเชิงเส้น ดังนั้นจึงใช้ได้กับโครงสร้างที่มีความสมบูรณ์ (Perfect Member) และมีคุณสมบัติวัสดุเป็นเชิงเส้น ค่าแรงโก่งงอวิกฤติที่ได้จากวิธีนี้จะเป็นค่า ขอบเขตบน

ข. วิธีหาจากพฤติกรรมการรับน้ำหนัก(Deteriorate) เป็นเทคนิคที่ใช้การวิเคราะห์ แบบไม่เชิงเส้นสำหรับการโก่งงอเป็นแบบ นอน - ไบเฟอว์เคชัน (Non - Bifurcation) ซึ่ง ในวิธีการนี้ค่าสติฟเนสจะมีการเปลี่ยนแปลงตลอดตามการเพิ่มของน้ำหนักที่กระทำ ค่าแรงวิกฤติ หาได้จากความสัมพันธ์ของ น้ำหนัก-การเคลื่อนที่ ที่เกิดขึ้นในแต่ละช่วง แต่เนื่องจากวิธีการนี้มีข้อ ยุ่งยากและใช้เวลาในการคำนวณมากกว่าในวิธีแรกมาก

และจากรูปที่ 2.1 จะพบว่า การโก่งงอแบบ ดัด-บิด ของโครงสร้างระนาบที่รับแรงกระทำในระนาบจะมีพฤติกรรมเป็นแบบ ไบเฟอร์เคชั่น ซึ่งจะกำหนดให้การเคลื่อนที่นอกระนาบ (Out-Of Plane Deformation) จะไม่เกิดจนกระทั่งถึงจุดที่แรงกระทำมากจนเกิดการโก่งงอ (Critical Loading Condition) ในงานวิจัยนี้จะศึกษาผลการโก่งงอเนื่องจากน้ำหนักในระนาบแล้วเกิดการโก่งงอ ออกนอกระนาบ วิธีแรกจึงเหมาะสมกว่าในการคำนวณหาค่าแรงโก่งงอวิกฤตที่เกิดขึ้น โดยใช้เวลาในการคำนวณน้อยกว่า

2.2 ข้อสมมติฐาน

- หน้าตัดคานไม่เกิดการเปลี่ยนรูปในขณะที่เกิดการโก่งงออออกนอกระนาบเดิม
- ไม่คิดผลของการเคลื่อนที่เนื่องจากแรงเฉือน (Shear Deformation) ที่กึ่งกลางผิวของหน้าตัด
- วัสดุเป็นสารเนื้อเดียวกันตลอดและมีคุณสมบัติยืดหยุ่นเชิงเส้น
- ถือว่าการโก่งงอเฉพาะที่ (Local Buckling) ไม่เกิด
- แรงและน้ำหนักที่กระทำคงที่ทั้งขนาดและทิศทางเมื่อเกิดการโก่งงอ
- ไม่คิดผลของตำแหน่งของแรงกระทำบนหน้าตัด

2.3 ลักษณะและพฤติกรรมของคานหน้าตัดเปิดแบบผนังบาง

การวิเคราะห์หาค่าการโก่งงอของคานหน้าตัดเปิดแบบผนังบาง ได้รับการศึกษาจากนักวิจัยหลายคนโดยวิธีการที่แตกต่างกันไป แต่ในงานวิจัยนี้จะใช้หลักการของงานเสมือน (Virtual Work) ในการหาค่า สติฟเนสเมตริกซ์ของโครงสร้างตามที่เสนอโดย Hasegawa et al [13] เป็นพื้นฐาน จากรูปที่ 1.1 ซึ่งแสดงคานหน้าตัดเปิดแบบผนังบางใดๆ จะกำหนดทิศทางโดยให้แกน x เป็นแกนหลักตามความยาวของคาน ส่วนแกน y และ z กำหนดโดยใช้กฎมือขวา โดยมีจุดเริ่มต้นที่จุดศูนย์กลางของหน้าตัดคาน และใช้ระบบพิกัด (x, s, n) เพื่อกำหนดตำแหน่งบนผิวคานโดยให้ s เป็นแนวเส้นสัมผัสที่ตำแหน่งกึ่งกลางความหนาที่จุดใดๆบนหน้าตัด และ n เป็นแกนที่ตั้งฉากกับแกน s จากรูปที่ 2.4 แสดง ตำแหน่งต่างๆบนหน้าตัดของคาน ผนังบาง ซึ่งจุด C

แทนจุดศูนย์กลางมวลจุด S แทนจุดศูนย์กลางแรงเฉือน ของหน้าตัดโดยมีระยะห่างจากจุด C เท่ากับ y_c , z_c ให้จุด N เป็นจุดใดๆบนผิวของหน้าตัดคาน และ D เป็นจุดเริ่มต้น รูปที่ 2.4 แสดงการเคลื่อนที่ของจุดบนหน้าตัดเมื่อเกิดการบิดไปเป็นมุม ϕ จากสมมติฐานที่ให้หน้าตัดมีความแข็งไม่เกิดการเสีรูป จะได้ความสัมพันธ์ของการเคลื่อนที่ในระนาบ u, v, w และการหมุนบิด ϕ

$$v = v_c - (y - y_c)(1 - \cos\phi) - (z - z_c)\sin\phi \quad (1)$$

$$w = w_c + (y - y_c)\sin\phi - (z - z_c)(1 - \cos\phi) \quad (2)$$

ตั้งขึ้นการเคลื่อนที่ตามแนวแกน

$$u = u_c - v_c'(y \cos\phi - z \sin\phi) - w_c'(z \cos\phi + y \sin\phi) - \omega\phi' \quad (3)$$

เมื่อ u, v, w เป็น ค่าการเคลื่อนที่ตามแนวแกน x, y, z ตามลำดับ

คือค่าอนุพันธ์เมื่อเทียบกับ x

u_c, v_c, w_c เป็น ค่าการเคลื่อนที่ตามแนวแกน x, y, z เทียบกับจุดศูนย์กลางถ่วง

u_c', v_c', w_c' เป็น ค่าการเคลื่อนที่ตามแนวแกน x, y, z เทียบกับจุดศูนย์กลางแรงเฉือน

y_c, z_c เป็นตำแหน่งของจุดศูนย์กลางแรงเฉือน

y, z เป็นตำแหน่งของจุดที่พิจารณา

จากการที่ลดปัญหาลงเป็นปัญหาในมิติเดียวทำให้มีเพียงค่าความเค้นในแนว x เป็นตัวแปรเท่านั้นแทนค่าการเคลื่อนที่ในสมการที่ (1) ถึง (3) ลงในสมการความสัมพันธ์ระหว่างความเค้น กับการเคลื่อนที่ (Green's Strain Displacement Relation)

$$e_{xx} = u_c' + \frac{1}{2}(v_c')^2 + \frac{1}{2}(w_c')^2 \quad (4)$$

จะได้ว่า

$$\begin{aligned}
e_{xx} = & u_c' + v_s''(y \cos \phi - z \sin \phi) - w_s''(z \cos \phi + y \sin \phi) \\
& - \omega_s'' \phi' + 1/2 [(v_s')^2 + (w_s')^2] \\
& + v_s' \phi' (z_s \cos \phi + y_s \sin \phi) \\
& + w_s' \phi' (-y_s \cos \phi + z_s \sin \phi) \\
& + 1/2 [(y - y_s)^2 + (z - z_s)^2] (\phi')^2
\end{aligned} \tag{5}$$

$$e_{ss} = e_{nn} = e_{xn} = 0 \tag{6}$$

$$e_{sx} = \omega \phi' \tag{7}$$

$$\omega = 2n \quad \text{สำหรับความหนาตัดเปิด} \tag{8}$$

ให้การเปลี่ยนตำแหน่งในแนวแกน x มีค่าน้อยๆเมื่อเทียบกับความยาว จะได้ว่าค่า ϕ (ค่ามุมหมุนของจุดศูนย์กลางแรงเฉือน) มีค่าน้อยๆ ดังนั้นจะได้ว่า $\sin \phi = \phi$ และ $\cos \phi = 1$ ค่าการเคลื่อนที่ ตามแกน x, y, z จากสมการที่ 1, 2, 3 จะเปลี่ยนเป็นดังนี้

$$u = u_c - v_s' (y - z\phi) - w_s' (z + y\phi) - \omega \phi' \tag{9}$$

$$v = v_s - (z - z_s)\phi \tag{10}$$

$$w = w_s + (y - y_s)\phi \tag{11}$$

$$\phi = \phi \tag{12}$$

ดังนั้นจะได้ว่า

$$\begin{aligned}
e_{xx} &= u_c' + v_u''(y - z\phi) - w_u''(z + y\phi) - \omega'\phi' \\
&+ 1/2[(v_u')^2 + (w_u')^2] + (z_u v_u' - y_u w_u')\phi' \\
&+ 1/2[(y - y_u)^2 + (z - z_u)^2](\phi')^2
\end{aligned} \tag{13}$$

เมื่อ e_{xx} เป็นค่า ความเค้นในทิศทาง x (Green's Strain Tensor) ค่าความเครียดที่เกิดจากแรงกระทำเริ่มแรก σ_{xx}^0 (Normal Stress Due to Initial Force) เกิดจาก แรงในแนวแกนเริ่มแรก N^0 , โมเมนต์ตัดเริ่มแรก M_y^0 , M_z^0 รอบแกนจุดศูนย์กลางถ่วงตามแกน y, z ซึ่งแสดงใน รูปที่ 2 และค่าโมเมนต์การบิดเริ่มแรก M_w^0 เทียบกับศูนย์กลางแรงเฉือนจะได้

$$\sigma_{xx}^0 = (N^0/A) + (M_y^0/I_{yy})y + (M_z^0/I_{zz})z + (M_w^0/I_{ww})\omega \tag{14}$$

โดยที่

$$\begin{aligned}
I_{yy} &= \int_A y^2 da \\
I_{zz} &= \int_A z^2 da \\
I_{ww} &= \int_A \omega^2 da
\end{aligned}$$

2.4 การสร้างสมการเมตริกซ์ของคานาหน้าตัดเปิดแบบผนังบาง

จาก หลักการของงานเสมือน (Principle of Virtual Work) จะได้สมการ

$$\delta U = \delta W \tag{15}$$

ซึ่งเมื่อแทนค่าลงในสมการที่ (15) แล้วจะได้ สมการของงานเสมือน ดังนี้

$$\int_V (\sigma_{ij}^0 + \sigma_{ij}) \delta e_{ij} dV - \int_S (T_1^0 + T_1) \delta U_1 ds = 0 \tag{16}$$

โดยที่

$$\sigma_{1j} = \sigma_{1j}^1 + \sigma_{1j}^2$$

$$e_{1j} = e_{1j}^1 + e_{1j}^2$$

แทนค่า σ_{1j} และ e_{1j} ลงในสมการที่ (16) เมื่อไม่คิดผลของส่วนกำลังสูงๆจะได้ว่า

$$\int_V (\sigma_{1j}^0 \delta e_{1j}^2 + \sigma_{1j}^1 \delta e_{1j}^1) dv - \int_S T_1 \delta u_1 ds = 0 \quad (17)$$

เมื่อแทนค่าของความเค้นและความเครียดจากสมการที่ (13), (14) ลงในสมการที่ (17)

$$\begin{aligned} & \int_V [\{ (N^0/A) + (M_y^0/I_{yy})y + (M_z^0/I_{zz})z + (M_w^0/I_{ww})\omega \} \delta [z v'' - y w'' - \phi + \\ & -1/2 \{ (v'_z)^2 + (w'_z)^2 \} + (z v'_z - y w'_z) \phi' + 1/2 \{ (y - y_z)^2 + (z - z_z)^2 \} (\phi')^2] \\ & + E (u'_c - y v''_z - z w''_z - \omega \phi'') \delta (u'_c - y v''_z - z w''_z - \omega \phi'') \\ & + G \phi \delta (\phi')] dv - F^T \delta d = 0 \quad (18) \end{aligned}$$

โดยใช้ การประมาณค่าในช่วง (Interpolation Functions) เพื่อจะทำให้การเคลื่อนที่ของหน้าตัดใดๆที่ $(0 < x < L)$ สามารถประมาณอยู่ในรูปของการเปลี่ยนตำแหน่งที่จุดปลายชิ้นส่วน จะได้ สมการสมดูลย์ทั่วไปสำหรับคานที่มีหน้าตัดแบบหนึ่งบาง ในรูปของเมตริกซ์

$$[F] = [K] \{d\} \quad (19)$$

เมื่อให้ $[F]$ เป็นแรงภายนอกที่กระทำดังแสดงในรูปที่ 2.5 ประกอบด้วย $\langle F_x, F_y, F_z, T \rangle$

(d) เป็นค่าการเคลื่อนที่ในทิศทางของแรง F ประกอบด้วย $\langle U, V, W, \phi \rangle$

[K] เป็นค่า สติฟเนส เมตริกซ์

โดยที่ เมตริกซ์ของแรงภายนอกที่กระทำ

$$F_x = \langle F_{x1}, F_{xj} \rangle \quad (20)$$

$$F_y = \langle F_{z1}, M_{y1}, F_{zj}, M_{yj} \rangle \quad (21)$$

$$F_z = \langle F_{y1}, M_{z1}, F_{yj}, M_{zj} \rangle \quad (22)$$

$$T = \langle M_{x1}, M_{w1}, M_{xj}, M_{wj} \rangle \quad (23)$$

และ เมตริกซ์ค่าการเคลื่อนที่ในทิศทางของแรง [F]

$$U = \langle u_{c1}, u_{cj} \rangle \quad (24)$$

$$V = \langle w_{s1}, v'_{s1}, w_{sj}, v'_{sj} \rangle \quad (25)$$

$$W = \langle v_{s1}, w'_{s1}, v_{sj}, w'_{sj} \rangle \quad (26)$$

$$\phi = \langle \phi_1, \phi'_1, \phi_j, \phi'_j \rangle \quad (27)$$

เมื่อ i, j จะแทนหน้าตัดคานที่ จุด $X = 0$ และ $X = L$ ตามลำดับ และฟังก์ชันการประมาณค่าในช่วง $N_1, N_2, N_3, N_4, N_5, N_6$. โดยที่กำหนดให้

$$N_1 = 1 - (x/L) \quad (28)$$

$$N_2 = (x/L) \quad (29)$$

$$N_3 = 1 - 3(x^2/L^2) + 2(x^3/L^3) \quad (30)$$

$$N_4 = -x + 2(x^2/L) - (x^3/L^2) \quad (31)$$

$$N_5 = 3(x^2/L^2) - 2(x^3/L^3) \quad (32)$$

$$N_6 = (x^2/L) - (x^3/L^2) \quad (33)$$

จากการใช้ฟังก์ชันหาค่าในช่วงระหว่างซึ่งทำให้สามารถหาการเคลื่อนที่ในช่วงระหว่าง $0 < x < L$ ซึ่งจะสามารถเขียนการเคลื่อนที่ที่จุดปลายได้ในรูปของเมตริกซ์ดังนี้

$$u_c = A^T U \quad (34)$$

$$v_s = B^T V \quad (35)$$

$$w_s = B^T W \quad (36)$$

$$\phi = B^T \Phi \quad (37)$$

เมื่อ

$$A = \langle N_1, N_2 \rangle \quad (38)$$

$$B = \langle N_3, N_4, N_5, N_6 \rangle \quad (39)$$

โดยที่

$$\begin{aligned} \int_A y da &= 0, & \int_A z da &= 0, & \int_A yz da &= 0 \\ \int_A \omega da &= 0, & \int_A \omega y da &= 0, & \int_A \omega z da &= 0 \end{aligned}$$

เมื่อ แทนค่าสมการที่ (38) และ (39) ลงในสมการ (18) จะได้สมการทั่วไปของคานแบบผนังบาง

$$\begin{bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \\ T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K_{11} & & & & \\ & K_{22} & & & \\ & & 0 & & \\ & & & K_{33} & \\ & & & & K_{44} \\ & & & & & K_{42} & & \\ & & & & & & K_{43} & \\ & & & & & & & & & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U \\ V \\ W \\ \phi \end{bmatrix} \quad (40)$$

(symm)

โดยที่

$$K_{11} = \int_L EA(A') (A')^T dx \quad (41)$$

$$K_{22} = \int_L [EI_{yy} (B'') (B'')^T + N_0 (B') (B')^T] dx \quad (42)$$

$$K_{33} = \int_L [EI_{zz} (B'') (B'')^T + N_0 (B') (B')^T] dx \quad (43)$$

$$\begin{aligned} K_{44} = \int_L [EI_{\omega\omega} (B'') (B'')^T + GJ (B') (B')^T + \\ (N_0 r_s^2 + M_y^0 \beta_y + M_z^0 \beta_z + M_w^0 \beta_w) (B') (B')^T] dx \end{aligned} \quad (44)$$

$$K_{42} = \int_L [M_z^0 (B) (B'')^T + N_0 z_s (B') (B')^T] dx \quad (45)$$

$$K_{43} = \int_L [-M_y^0 (B) (B'')^T - N_0 y_s (B') (B')^T] dx \quad (46)$$

เมื่อกำหนดให้

$$J = \int_A \theta^2 da \quad (47)$$

$$r_s^2 = [I_{yy} + I_{zz} + A(y_s^2 + z_s^2)] / A \quad (48)$$

$$\beta_y = -2y_s + (1/I_{yy}) \int_A (y^2 + z^2) y da \quad (49)$$

$$\beta_z = -2z_s + (1/I_{zz}) \int_A (y^2 + z^2) z da \quad (50)$$

$$\beta_w = (1/I_{ww}) \int_A (y^2 + z^2) \omega da \quad (51)$$

จากผลของอินทิกรัลของสมการ (41) ถึง (46) จะได้ว่า

$$K_{11} = (EA/L) K_0 \quad (52)$$

$$K_{22} = (EI_{yy}/L^3) K_1 + (N^0/L) K_2 \quad (53)$$

$$K_{33} = (EI_{zz}/L^3) K_1 + (N^0/L) K_2 \quad (54)$$

$$K_{44} = (EI_{ww}/L^3) K_1 + (GJ/L) K_2 + [(N^0/L) r_s^2 + (M_y^0/L) \beta_y + (M_z^0/L) \beta_z + (M_w^0/L) \beta_w] K_2 \quad (55)$$

$$K_{42} = (N^0 z_s/L) K_2 + (M_z^0/L) K_3 \quad (56)$$

$$K_{43} = (N^0 y_s/L) K_2 - (M_y^0/L) K_3 \quad (57)$$

เมื่อทำให้อยู่ในรูปเมตริกซ์จะได้ว่า

$$K_0 = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad (58)$$

$$K_1 = \begin{bmatrix} 12 & & & \\ -6L & 4L^2 & & \\ -12 & 6L & 12 & \\ -6L & 2L^2 & 6L & 4L^2 \end{bmatrix} \quad (59)$$

(symm)

$$K_2 = \begin{bmatrix} 6/5 & & & \\ -L/10 & 2L^2/15 & & \\ -6/5 & L/10 & 6/5 & \\ -L/10 & -L^2/30 & L/10 & 2L^2/15 \end{bmatrix} \quad (60)$$

(symm)

$$K_3 = \begin{bmatrix} -6/5 & 11L/10 & 6/5 & L/10 \\ L/10 & -2L^2/15 & -L/10 & L^2/30 \\ 6/5 & -L/10 & -6/5 & -11L/10 \\ L/10 & L^2/30 & -L/10 & -2L^2/15 \end{bmatrix} \quad (61)$$

2.5 การหาค่าวิกฤติโค้งงอโดยวิธีหาค่าเจาะจง

สมการ(62) จะสามารถแบ่งค่าสตีฟเนสเมตริกซ์ ในสมการที่ (40) ออกเป็น 2 ส่วนคือ

$$[F] = [K_E + K_G] \{d\} \quad (62)$$

โดยที่ K_E = สตีฟเนสของชิ้นส่วน (Element Stiffness) ซึ่งจะอยู่ในส่วนที่

ถูกคูณด้วยค่า $A, I_{yy}, I_{zz}, I_{ww}$ หรือ J

$K_G =$ สติฟเนสทางเรขาคณิต (Geometric Stiffness) ซึ่งอยู่ในส่วนที่ถูกคูณด้วยค่าของแรงภายในจากแรงกระทำเริ่มแรก N^0, M_y^0, M_z^0 หรือ M_w^0 ที่ได้จากสมการที่ (40)

จากสมการที่ (40) อาจเขียนในรูป สมการเชิงอนุพันธ์ต่อไปนี้ เพื่อใช้วิเคราะห์โครงสร้างหน้าตัดเปิดแบบผนังบางโดยตรง ดังสมการที่ (63) - (66) แต่การแก้สมการจะยุ่งยากเพราะมีตัวแปร 14 ตัวซึ่งต้องหาจากสภาพจตุรรองรับที่มีอยู่

$$E A u_c'' = 0 \quad (63)$$

$$E I_{yy} v_s^{(4)} - N^0 v_s'' + (-z_s N^0 + M_z^0) \phi'' = 0 \quad (64)$$

$$E I_{zz} w_s^{(4)} - N^0 w_s'' + (y_s N^0 + M_y^0) \phi'' = 0 \quad (65)$$

$$E I_{ww} \phi^{(4)} - GJ \phi'' + (-z_s N^0 + M_z^0) v_s'' + (y_s N^0 - M_y^0) w_s'' - (r_s^2 N^0 + \beta_y M_y^0 + \beta_z M_z^0 + \beta_w M_w^0) \phi'' = 0 \quad (66)$$

ในการวิเคราะห์ปัญหาทางเสถียรภาพ ของระบบอีลาสติก (Elastic System) ถือว่าแรงกระทำภายนอกที่กระทำอยู่จะเป็นสัดส่วนกับค่าแรงวิกฤติโก่งงอเมื่อระบบอยู่ในสภาพสมดุล ดังนั้นในการวิเคราะห์ จึงต้องหาค่าแรงวิกฤติที่มีค่าน้อยที่สุด ที่จะทำให้เกิดการโก่งงอขึ้นเพราะสภาพสมดุลอาจเกิดขึ้นได้ที่ค่าแรงวิกฤติต่างๆกัน จากสมการ (40) เมื่อไม่มีแรงภายนอกมากระทำ จะได้ว่า

$$[K_E] \{d\} + \lambda [K_G] \{d\} = \{0\} \quad (67)$$

หรือ อาจจัดให้อยู่ในรูป

$$[K_c]\{d\} = -\lambda[K_c]\{d\} \quad (68)$$

ซึ่งจากลักษณะของสมการจะเป็นปัญหาค่าเฉพาะจาง (Eigenvalue Problem) รูปแบบ

$$[A]\{X\} = \lambda_c [B]\{X\} \quad (69)$$

โดย λ_c เป็น ค่าเฉพาะจางที่น้อยที่สุด (Smallest Eigenvalue)
 X เป็น ค่าเวกเตอร์เฉพาะจาง (Eigent Vector) ที่สอดคล้องกับค่า λ_c

ซึ่งในสมการที่ (69) อยู่ในรูปที่จะใช้วิธีการเชิงเลข (Numerical Method) ในการแก้ปัญหาเพื่อหาค่า λ ต่ำสุดซึ่งจะเป็นตัวคูณประกอบกับค่าแรงที่ให้ในตอนเริ่มต้นเพื่อหาค่าแรงโก่งงอวิกฤติได้ และจะได้ค่า $\{d\}$ เป็นรูปลักษณะการเปลี่ยนแปลงขณะเกิดการโก่งงอ (Buckling Shape) ด้วย

จากค่าแรงหรือน้ำหนักการโก่งงอวิกฤติที่ได้รับทำให้สามารถหาความสามารถในการรับน้ำหนักของหน้าตัดชนิดต่างๆที่มีสภาพจุดรองรับและลักษณะของแรงกระทำแบบต่างๆได้ เมื่อแปรเปลี่ยน ขนาดของหน้าตัด เช่น ความหนา (t) , ความกว้างคาน (b) , ความลึกของคาน (a) และขนาดของขอบงอ (c) หรือการแปรเปลี่ยนขนาดความยาวคาน (L) จะ ได้ความสัมพันธ์ ที่จะนำไปเป็นแนวทางที่เหมาะสมในการเลือกใช้ขนาดหน้าตัดคาน หรือความยาวที่เหมาะสมสำหรับน้ำหนักที่ต้องการ