

車両軌跡作図システム

出力例

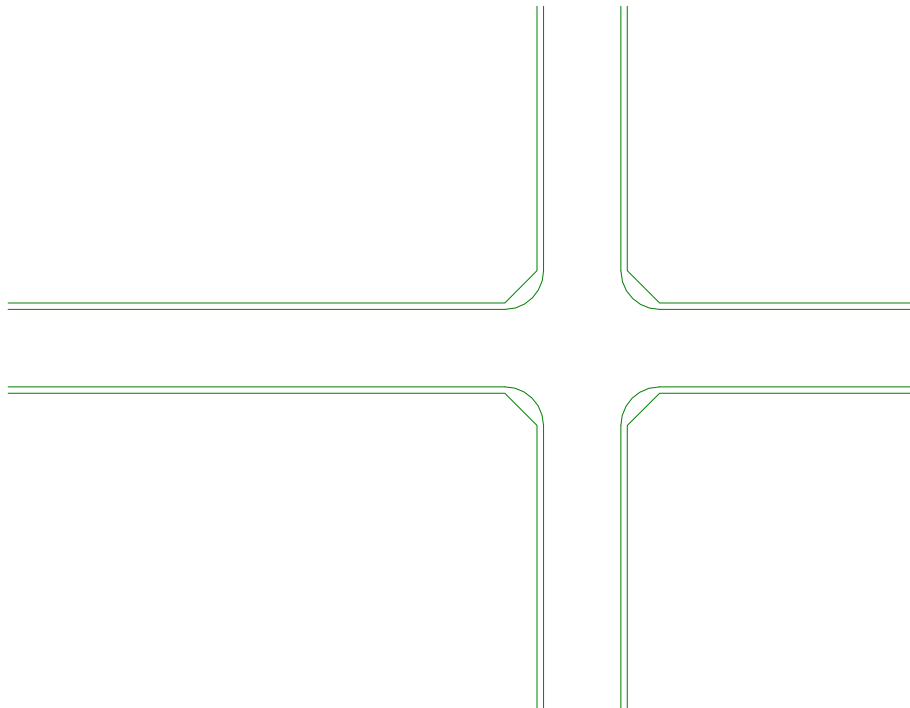
1章 設計条件

1.1 基本条件

プロジェクト名	単一旋回とライン走行
コメント	コース設定がある場合のSample

申請用軌跡図	作成しない
走行コースの設定	行う
走行チェック	行う

1.2 コース設定



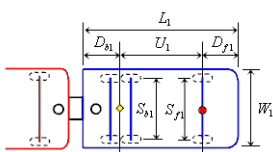
1.3 軌跡

1.3.1 単一旋回サンプル

(1) 条件

車種	普通自動車
走行条件	単一旋回
走行方法	通常走行

(2) 車両諸元



名 称	普通自動車		
車輪数	3輪(前1輪, 後2輪)		
最小回転半径	Rmin	(m)	8.000
全長	L	(mm)	8000
全幅	W	(mm)	2500
前オーバーハング	Df	(mm)	1000
後オーバーハング	Db	(mm)	2000
前トレッド幅	Sf	(mm)	1900
後トレッド幅	Sb	(mm)	1900
軸距	U	(mm)	5000

任意矩形を付加しない

(3) 旋回条件

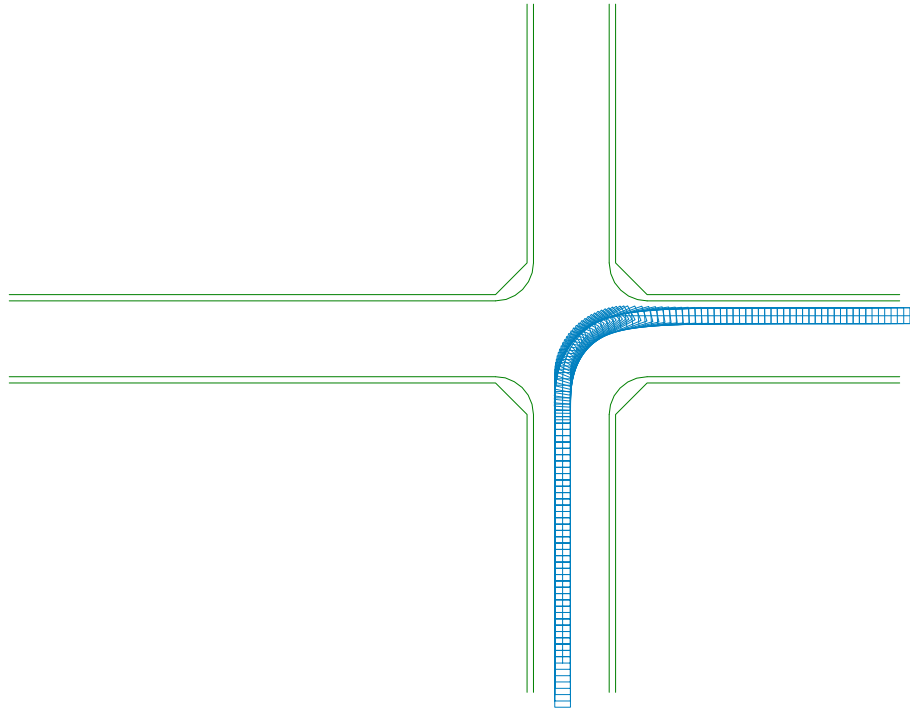
旋回方法	通常旋回
旋回方向	右旋回
旋回半径基準位置	前輪車軸中心

旋回前の走行距離 L1 (m)	旋回後の走行距離 L2 (m)	旋回半径 R (m)	走行開始方向角 β (度)	旋回角 θ (度)
45.000	45.000	10.000	90.000	90.000

・ 計算条件

走行部	計算刻み	分割数	計算刻み対象	計算刻み角 $\Delta \theta$ (度)	計算刻み距離 ΔL (m)
直進部(旋回前)	直接入力	—	距離	—	1.000
旋回部	直接入力	—	角度	3.000	—
直進部(旋回後)	直接入力	—	距離	—	1.000

(4) 軌跡図



1.3.2 ライン走行サンプル

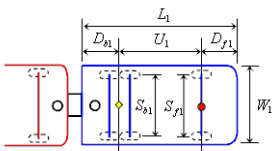
(1) 条件

車種	セミトレーラ
走行条件	ライン走行
走行方法	通常走行

(2) 車両諸元

名 称	セミトレーラ		
連結数	シングルス(トラクタ+セミトレーラ)		
最小回転半径	Rmin	(m)	12.000
全長	L	(mm)	16500
全幅	W	(mm)	2500

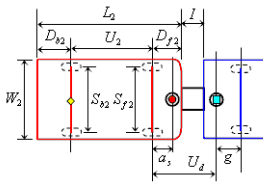
・トラクタ部



車輪数	2輪(前1輪, 後1輪)		
トラクタ部全長	L1	(mm)	7000
トラクタ部全幅	W1	(mm)	2500
前オーバーハング	Df1	(mm)	1300
後オーバーハング	Db1	(mm)	1700
前トレッド幅	Sf1	(mm)	1900
後トレッド幅	Sb1	(mm)	1900
軸距	U1	(mm)	4000

任意矩形を付加しない

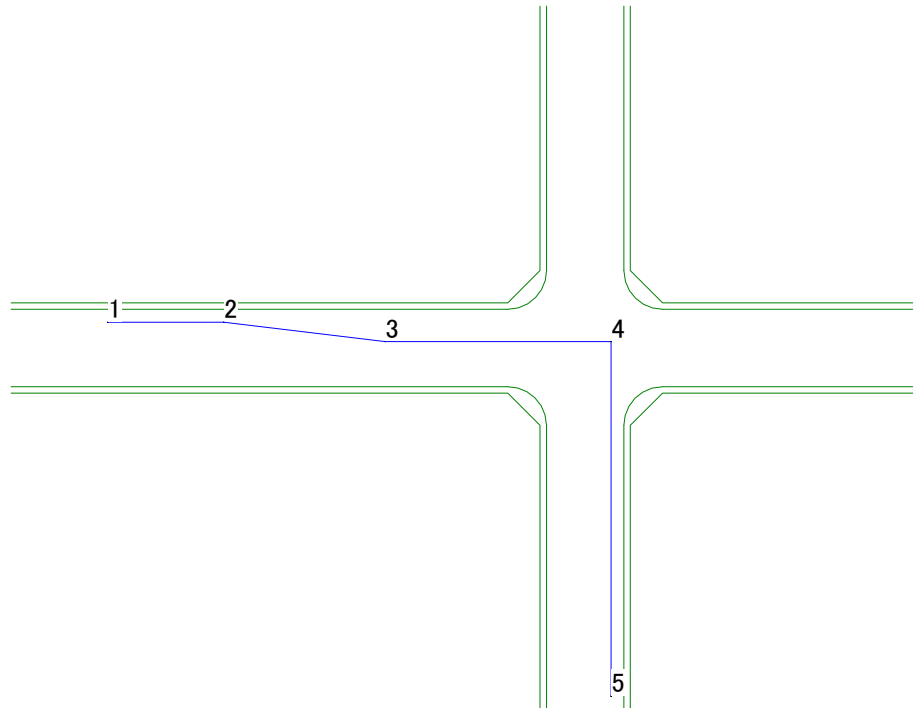
- トレーラ部



車輪数	2輪		
トレーラ部全長	L2	(mm)	12000
トレーラ部全幅	W2	(mm)	2500
前オーバーハング	Df2	(mm)	800
後オーバーハング	Db2	(mm)	2200
後トレッド幅	Sb2	(mm)	1900
オフセット	as	(mm)	400
軸距	U2	(mm)	9000

任意矩形を付加しない

(3) ライン (ルート) 設定



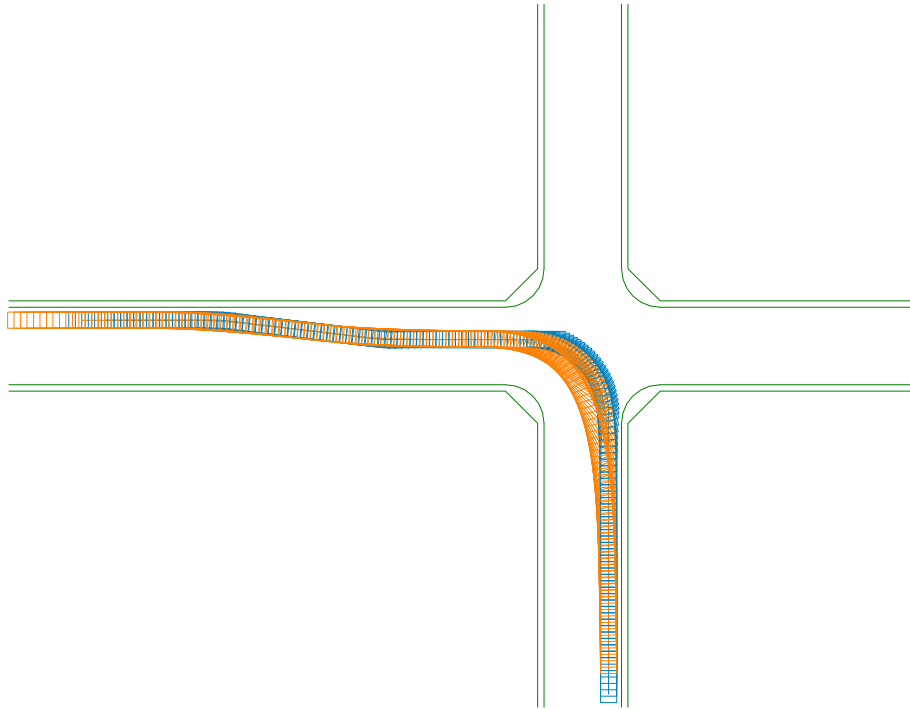
・直進

No.	始点-終点	計算刻み	分割数	計算刻み距離 ΔL(m)
1	1- 2	直接入力	—	1.000
2	2- 3	直接入力	—	1.000
3	3- 4	直接入力	—	1.000
4	4- 5	直接入力	—	1.000

・コーナー

No.	節点	計算刻み	旋回方法	旋回半径 Ri (m)	分割数	計算刻み対象	計算刻み角 Δθ (度)	計算刻み距離 ΔL(m)
1	2	直接入力	通常旋回	15.000	—	角度	3.000	——
2	3	直接入力	通常旋回	15.000	—	角度	3.000	——
3	4	直接入力	据え切り旋回	12.000	—	角度	3.000	——

(4) 軌跡図



1.3.3 走行チェックOut

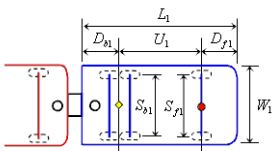
(1) 条件

車種	フルトレーラ
走行条件	ライン走行
走行方法	通常走行

(2) 車両諸元

名称	フルトレーラ		
形式	ドリー式		
最小回転半径	Rmin	(m)	9.800
全長	L	(mm)	17500
全幅	W	(mm)	2500

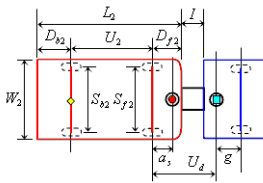
・トラクタ部



車輪数	3輪(前1輪, 後2輪)		
トラクタ部全長	L1	(mm)	10500
トラクタ部全幅	W1	(mm)	2500
前オーバーハング	Df1	(mm)	1800
後オーバーハング	Db1	(mm)	1700
前トレッド幅	Sf1	(mm)	1900
後トレッド幅	Sb1	(mm)	1900
軸距	U1	(mm)	7000

任意矩形を付加しない

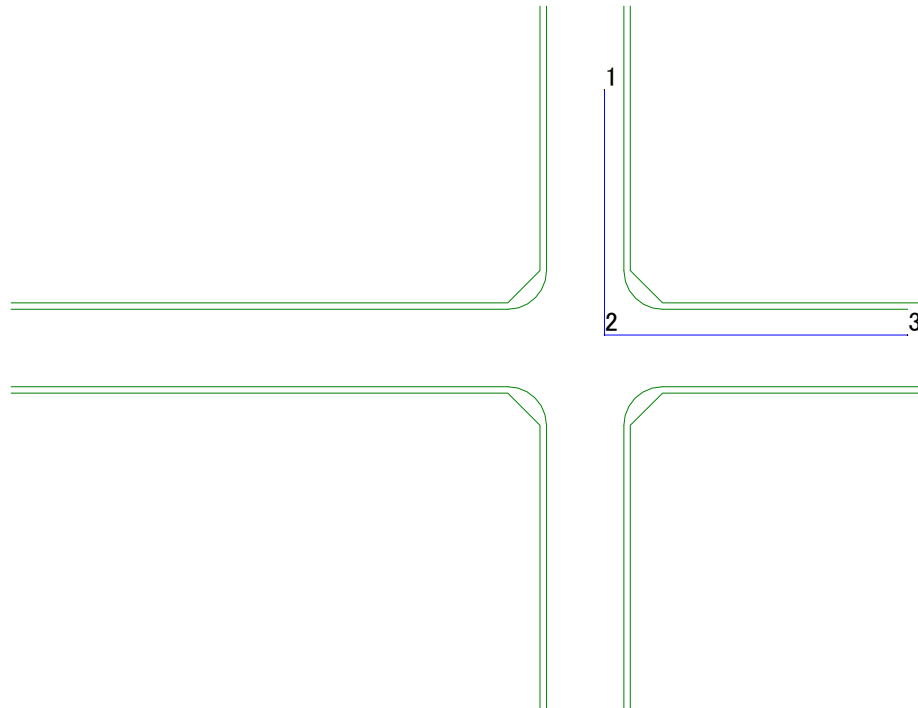
- ・トレーラ部



車輪数	2輪(前1輪, 後1輪)		
車両との間隔	I	(mm)	1000
トレーラ部全長	L2	(mm)	6000
トレーラ部全幅	W2	(mm)	2500
前オーバーハング	Df2	(mm)	700
後オーバーハング	Db2	(mm)	1000
前トレッド幅	Sf2	(mm)	1900
後トレッド幅	Sb2	(mm)	1900
ドリーのオフセット	as	(mm)	350
ピントルフックの取付位置	g	(mm)	1500
軸距	U2	(mm)	4300
ドリー基準軸距	U2	(mm)	1900

任意矩形を付加しない

(3) ライン (ルート) 設定



・直進

No.	始点-終点	計算刻み	分割数	計算刻み距離 ΔL (m)
1	1- 2	直接入力	—	0.500
2	2- 3	直接入力	—	0.500

・コーナー

No.	節点	計算刻み	旋回方法	旋回半径 R_i (m)	分割数	計算刻み対象	計算刻み角 $\Delta \theta$ (度)	計算刻み距離 ΔL (m)
1	2	直接入力	据え切り旋回	9.800	—	角度	3.000	—

(4) 軌跡図

