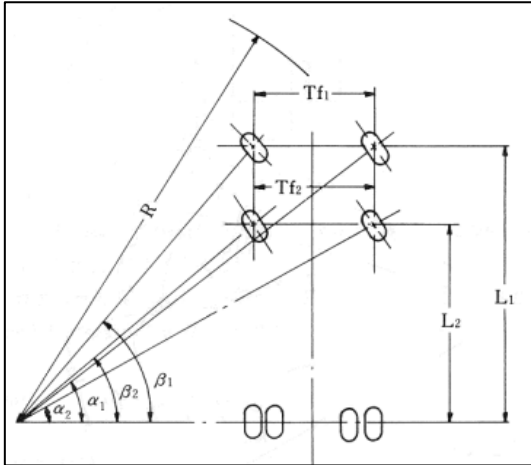


前2軸が操舵輪の車両の最小回転半径計算書



前々軸と後軸の軸距	L_1	m
前後軸と後軸の軸距	L_2	m
前々軸の舵取り車輪の輪距	Tf_1	m
前後軸の舵取り車輪の輪距	Tf_2	m
前々軸外輪の舵取り角度	α_1	0 °
前々軸内輪の舵取り角度	β_1	0 °
前後軸外輪の舵取り角度	α_2	0 °
前後軸内輪の舵取り角度	β_2	0 °

前々軸外側車輪の最小回転半径 R_1 の算出

$$R_1 = \frac{L_1}{\sin \alpha_1}$$

$$\doteq \quad \text{m}$$

前々軸内側車輪の最小回転半径 R_2 の算出

$$R_2 = \sqrt{L_1^2 + \left(\frac{L_1}{\tan \beta_1} + Tf_1 \right)^2}$$

$$\doteq \quad \text{m}$$

前後軸外側車輪の最小回転半径 R_3 の算出

$$R_3 = \sqrt{L_1^2 + \left(\frac{L_2}{\tan \alpha_2} + \frac{Tf_1 - Tf_2}{2} \right)^2}$$

$$\doteq \quad \text{m}$$

前後軸内側車輪の最小回転半径 R_4 の算出

$$R_4 = \sqrt{L_1^2 + \left(\frac{L_2}{\tan \beta_2} + \frac{Tf_1 + Tf_2}{2} \right)^2}$$

$$\doteq \quad \text{m}$$

最小回転半径 R の算出

$$R = \frac{R_1 + R_2 + R_3 + R_4}{4}$$

$$\doteq \quad \text{m}$$