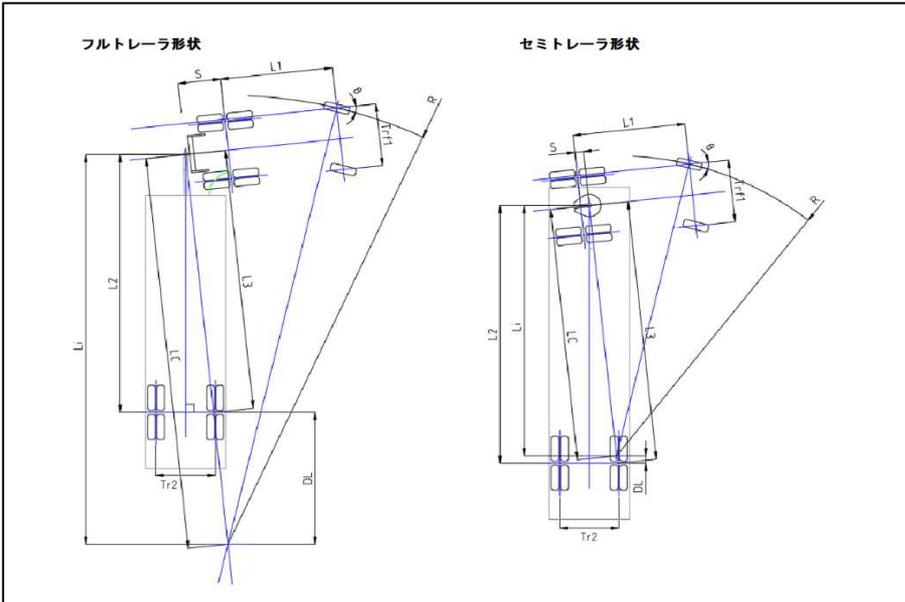


連結自動車の最小回転半径計算書



連結車両の連結状態

けん引車（トラクタ）諸元

軸距	L1		m
前輪輪距	Trf1		m
ハンドル切れ角	θ		°
カブラオフセット	S		m

被けん引車（トレーラ）諸元

軸距	L2		m
後輪輪距	Tr2		m

トレーラタンデム中心線から旋回中心までの前後距離 DL の算出

連結中心から旋回中心までの距離 LC の算出

$$LC = \frac{(L1 - S)}{\tan \theta} - \frac{Trf1}{2} = \frac{\quad}{\quad} - \frac{\quad}{2}$$

$$= \quad m$$

LCとトレーラ中心線がなす角度 $\theta 2$

$$\theta 2 = \tan^{-1} \frac{Tr 2}{2 \times L2} = \tan^{-1} \frac{\quad}{\quad}$$

$$= \quad$$

連結中心からトレーラ後軸内側の中心までの距離 L3 の算出

$$L3 = \sqrt{L2^2 + \left(\frac{Tr2}{2}\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{\quad}{2}\right)^2}$$

$$= \quad m$$

トレーラタンデム中心線から旋回中心までの前後距離 DL の算出

$$DL = (LC - L3) \times \cos \theta 2 = \quad$$

$$= \quad m$$

最小回転半径 R の算出

$$R = \sqrt{L1^2 + \left(LC + \frac{Trf1}{2}\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{\quad}{2}\right)^2}$$

$$= \quad m = \quad m$$