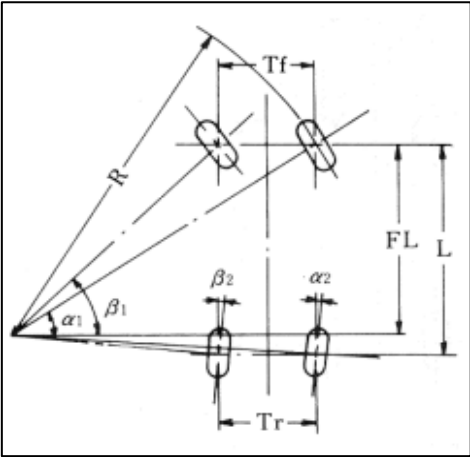


全輪が舵取り車輪の自動車の最小回転半径計算書



軸距	L		m
計算上の軸距	FL		m
前軸操舵輪の輪距	Tf		m
後軸操舵輪の輪距	Tr		m
前軸外輪の舵取り角度	$\alpha 1$	0	°
前軸内輪の舵取り角度	$\beta 1$	0	°
後軸前輪の舵取り角度	$\alpha 2$	0	°
後軸後輪の舵取り角度	$\beta 2$	0	°
後輪の操舵方向	同相		

$$R=\frac{\frac{FL}{\sin \alpha_1}+\sqrt{FL^2+\left(\frac{FL}{\tan \beta_1}+Tf\right)^2}}{2}$$

ただし

$$FL=\frac{L}{\tan \frac{(\alpha_1+\beta_1)}{2}+\tan \frac{(\alpha_2+\beta_2)}{2}}\times \tan \frac{(\alpha_1+\beta_1)}{2}$$
逆相の場合

$$\frac{L}{\tan \frac{(\alpha_1+\beta_1)}{2}-\tan \frac{(\alpha_2+\beta_2)}{2}}\times \tan \frac{(\alpha_1+\beta_1)}{2}$$
同相の場合

$$\div \qquad \qquad \qquad \text{m}$$

$$R=\qquad \qquad \qquad \text{m}$$