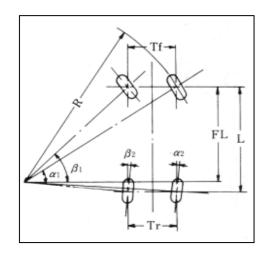
全輪が舵取り車輪の自動車の最小回転半径計算書



軸距	L		m
計算上の軸距	FL		m
** + 1 10 6± + 4 0 + 4 0c			1
前軸操舵輪の輪距	Tf		m
ᄵᆂᇦᅘᆇᄼᆉ	- 1		1
後軸操舵輪の輪距	Tr		m
前軸外輪の舵取り角度	η 1	οl	0
	uη	υį	
前軸内輪の舵取り角度	β1	0	0
後軸前輪の舵取り角度	α 2	0	0
·			
後軸後輪の舵取り角度	β2	0	0
後輪の操舵方向		同相	

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

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

$$\frac{L}{ anrac{(lpha_1+eta_1)}{2}- anrac{(lpha_2+eta_2)}{2}} imes anrac{(lpha_1+eta_1)}{2}$$
 ・・・・同相の場合

≒ m

R= m