

■ 車両走行軌跡作図システム「APS-K」

Q12: ルート走行と停止旋回のように、異なる走行方法が混在する走行軌跡を描きたい。

A12: 任意の走行方法が混在する走行軌跡を描くことはできませんが、停止旋回とルート走行の混在する走行は可能です。

停止旋回解法1と停止旋回解法2では、任意コーナーをルート走行として描くことが可能です。

■ 停止旋回でのルート走行設定

- ① [走行設定]-[走行方法]を「停止旋回解法1(止まりハンドル)」か「停止旋回解法2(止まりハンドル)」に設定します。
- ② ルート走行で走行させたいコーナーについて、[コーナー設定]-[自動計算]の設定を「ルート走行」に設定します。

The screenshot displays the '走行設定' (Route Settings) window. The '走行方法' (Running Method) dropdown is set to '停止旋回解法1(止まりハンドル)'. The 'コーナー設定' (Corner Settings) window shows a table with three corner entries. The second entry is highlighted in blue and has 'ルート走行' (Route Running) selected in the '自動計算' (Automatic Calculation) dropdown.

no	コメント	走行方法	コーナー半径	開始距離(m)	終了距離(m)	開始方向角
1		停止旋回解法1(止まりハンドル)	外側前輪	30.000	30.000	0.000

	開始方向角	全ての旋回半径を最小回転半径にする								
開始位置	0.000									
	旋回半径	距離	交角の向き	交角	流入幅員	流出幅員	自動計算	回転開始位置	車体シフト幅	
第1コーナー	12.000		右	90.000	3.000	3.000	無し	6.510	0.000	
第2コーナー	12.000	30.000	左	90.000	3.000	3.000	ルート走行	6.510	0.000	
第3コーナー	12.000	30.000	右	90.000	3.000	3.000	無し	6.510	0.000	