

図3—ヨー角, ピッチ角及びロール角 (車両オイラー角)

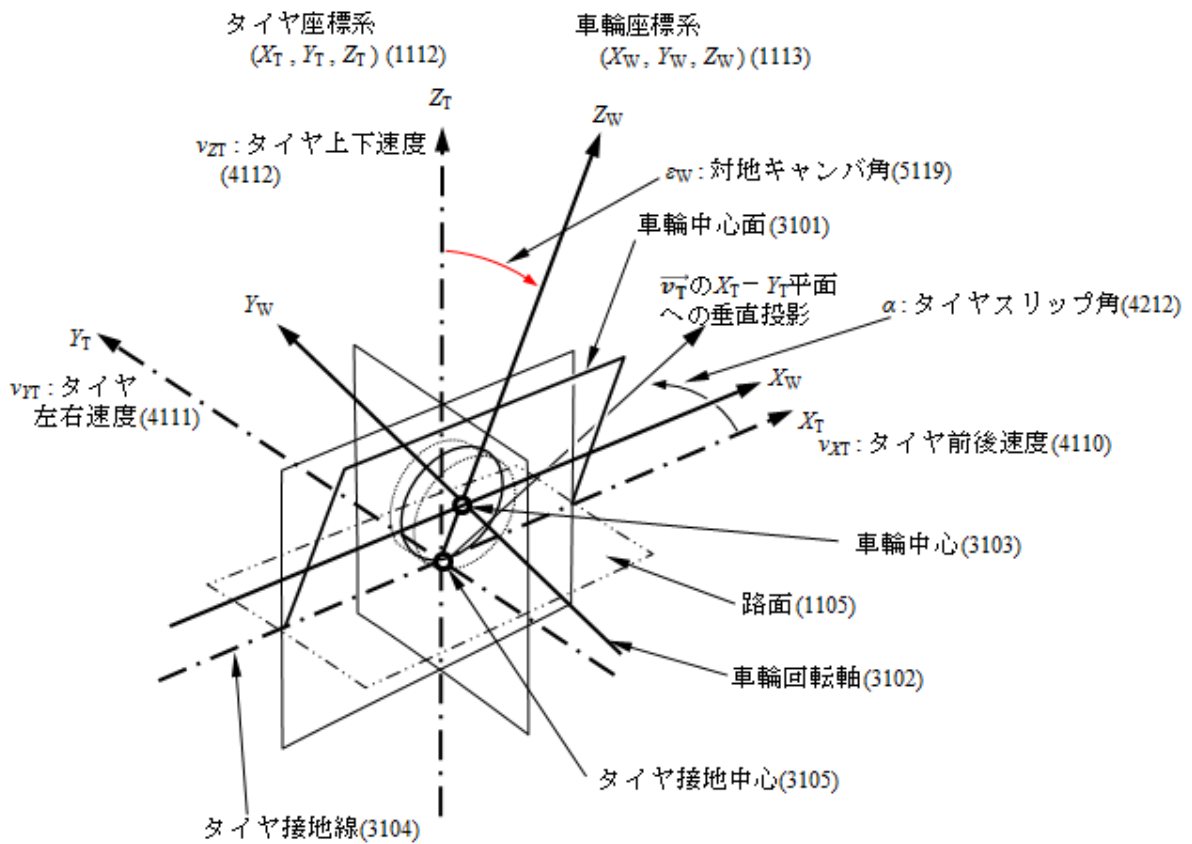
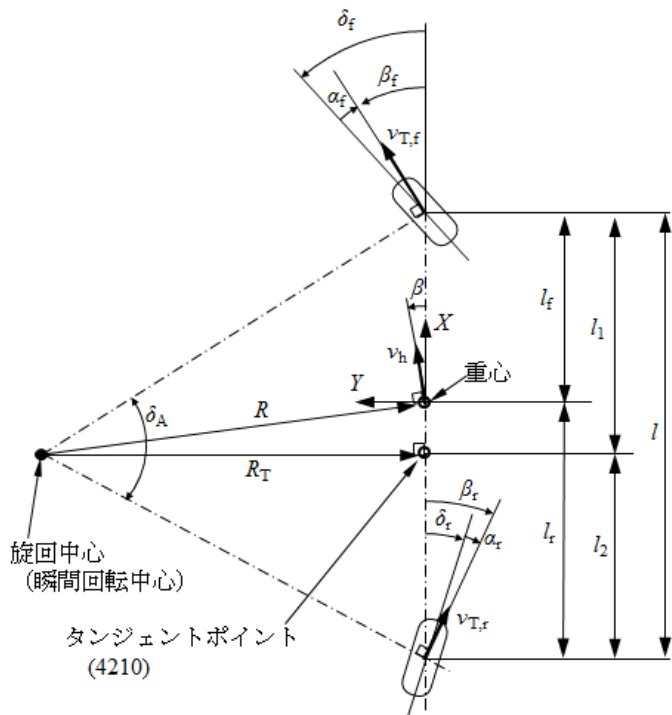


図4—タイヤ座標系及び車輪座標系

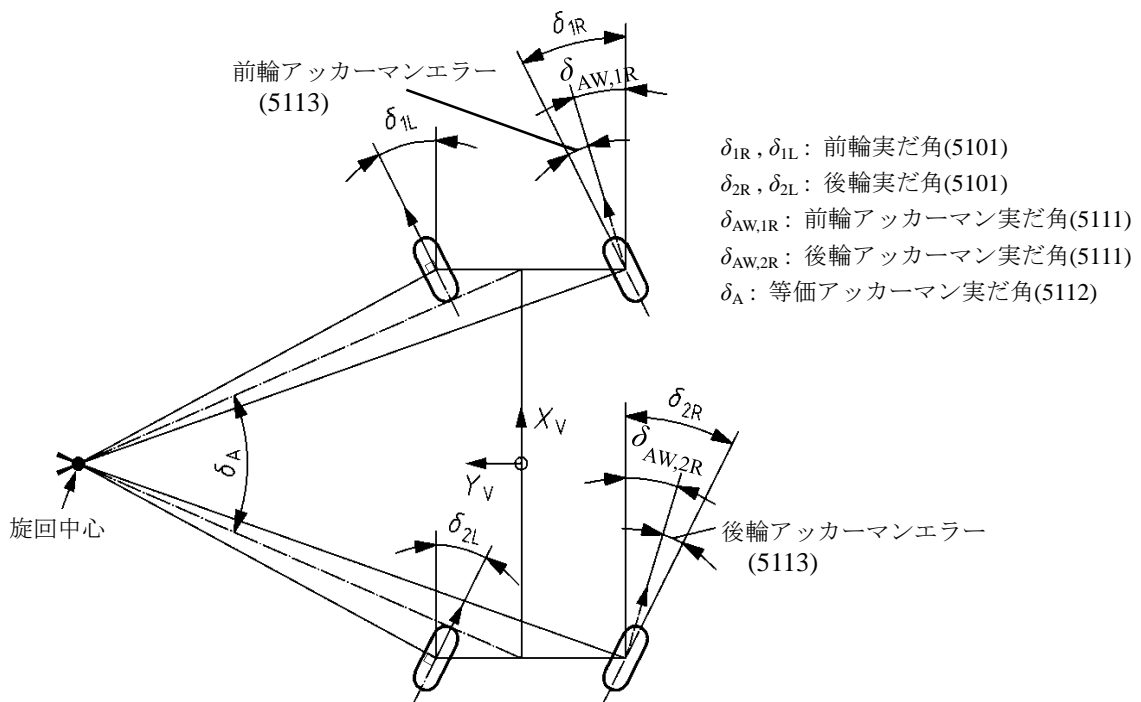


l : 軸距(3107)
 v_h : 車速(4105)
 $v_{T,f}, v_{T,r}$: 前輪及び後輪タイヤ軌跡速度(4109)
 β : 重心位置での車体横すべり角(4209)
 δ_f, δ_r : 前輪及び後輪実だ角(5101)
 (又は, $\delta_{m,kin}$: 平均キネマティック実だ角(5104))
 β_f, β_r : 前軸及び後軸中心での車体横すべり角
 α_f, α_r : 前輪及び後輪タイヤスリップ角(4212)
 (又は, 前軸及び後軸での車軸中心スリップ角(4211))
 l_f : 前軸～重心間距離
 l_r : 重心～後軸間距離
 R : 重心の運動半径(4304)

δ_A : 等価アッカerman実だ角(5112)
 l_1 : タンジェントポイントから前軸までの距離
 l_2 : タンジェントポイントから後軸までの距離
 R_T : 旋回中心からタンジェントポイントまでの距離

各角度の符号について
 ・図の向きが正: $\beta, \delta_f, \beta_f, \alpha_f$
 ・図の向きが負: $\alpha_r, \delta_r, \beta_r, \alpha_r$

図5—2 輪モデルでの車体横すべり角及びタイヤスリップ角



δ_{1R}, δ_{1L} : 前輪実だ角(5101)
 δ_{2R}, δ_{2L} : 後輪実だ角(5101)
 $\delta_{AW,1R}$: 前輪アッカerman実だ角(5111)
 $\delta_{AW,2R}$: 後輪アッカerman実だ角(5111)
 δ_A : 等価アッカerman実だ角(5112)

図6—アッカermanジオメトリ

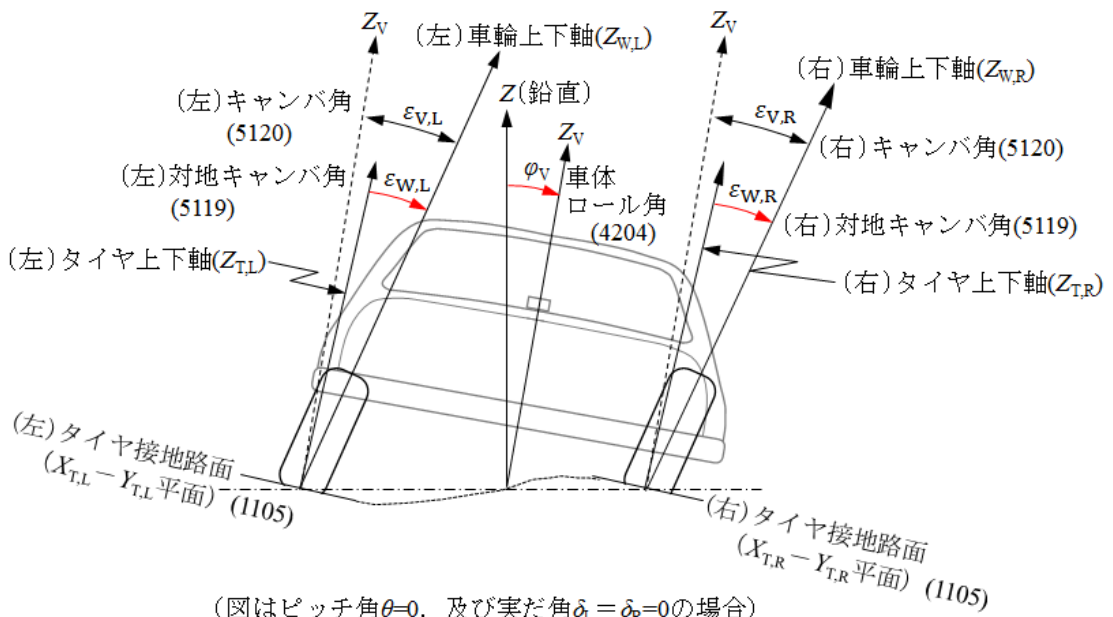


図7—キャンバ角及び対地キャンバ角

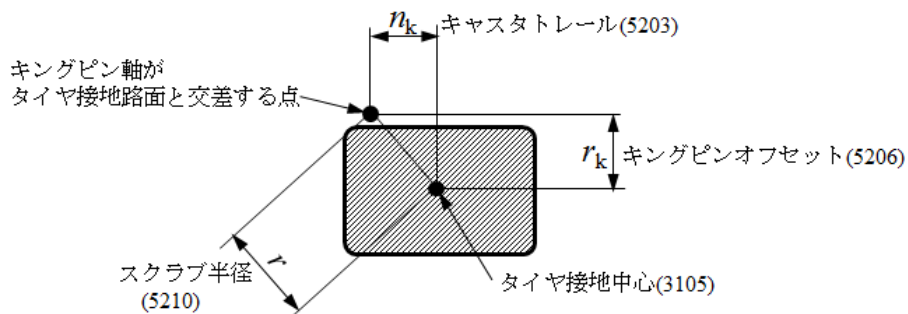
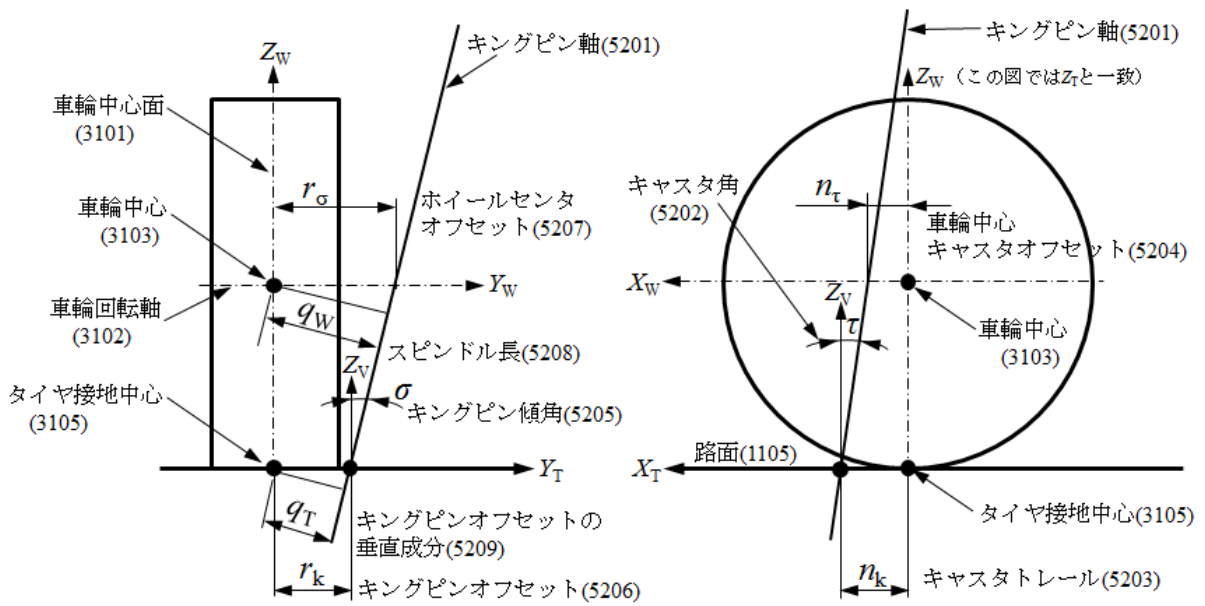


図8—キングピン軸のジオメトリ