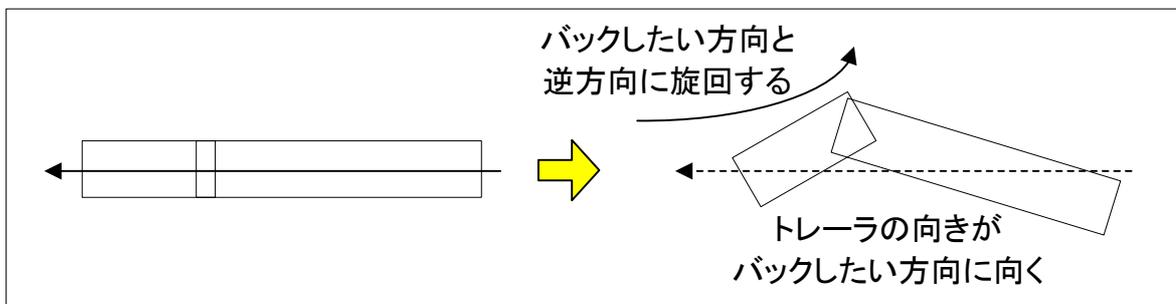


Q1: セミトレーラのバック走行を作図したい。

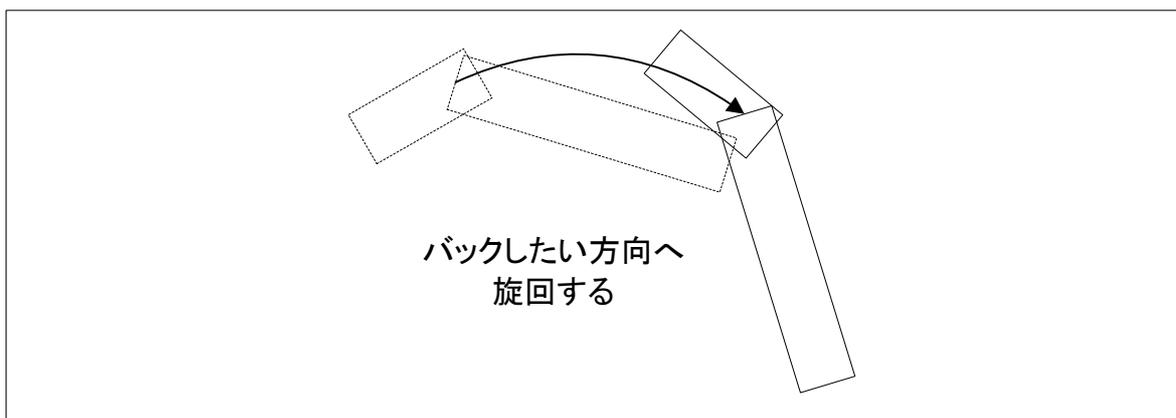
A1: 走行設定の「切り返し走行」を使用することで、セミトレーラのバック走行が可能です。

■ 設定方法

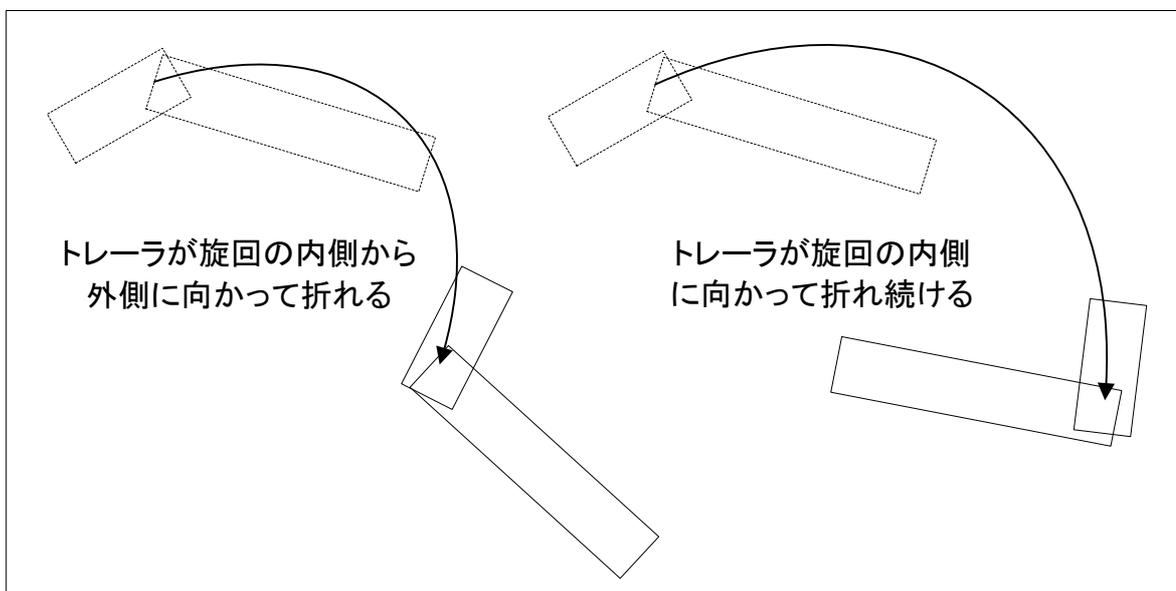
1. トレーラをバックしたい方向に向けるため、逆方向にバックします。
すぐにバックしたい方向にバックすると、トレーラがバックしたい方向と逆に向いてしまいます。



2. バックしたい方向に旋回してトレーラをトラクタで押していきます。

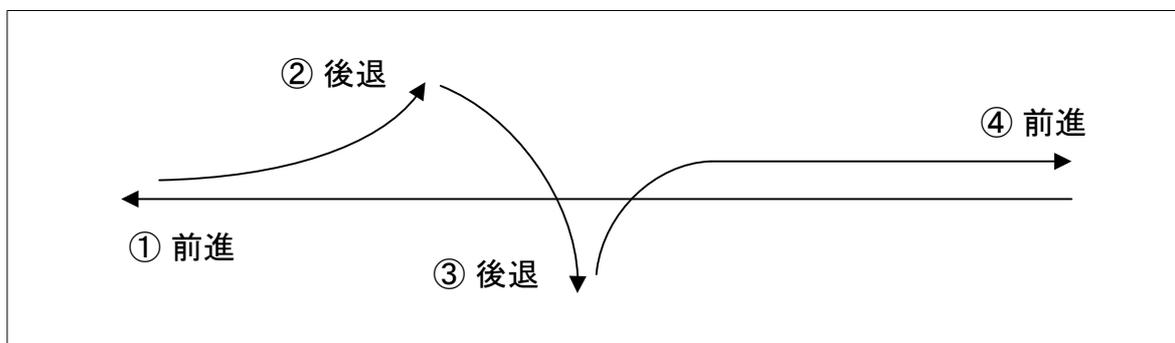


3. 「1.」で設定したトレーラの折れ角と、「2.」で設定した旋回半径によって、トレーラが旋回の内側から外側に向かって折れる場合と、トレーラが旋回の内側に折れ続ける場合があります。
折れ方向を調節する場合には「1.」「2.」の旋回半径・旋回距離等を調整してください。



■ サンプルデータ

下図のような走行を行います。走行イメージをつかむのにご利用ください。



[車両]: セミトレーラの初期値を使用

[走行方法]: 切り返し走行

[各種設定]

| | |
|-----------|----------------|
| 回数 | 7 |
| 開始距離 | 0.000m |
| 終了距離 | 0.000m |
| 開始座標(x,y) | (0.000, 0.000) |
| 始点方向角 | 270-00-00.000 |
| 計算刻み距離 | 1.000m |
| 描画間隔 | 2 |

[旋回設定]

| No. | 進行方向 | 旋回半径 | 旋回方向 | 位置指定方法 | 旋回角度 | 旋回距離 |
|-----|------|--------|------|--------|------|--------|
| 1 | 前進 | 0.000 | 直進 | 旋回距離 | — | 54.002 |
| 2 | 後退 | 16.000 | 左旋回 | 旋回距離 | — | 8.010 |
| 3 | 後退 | 11.200 | 右旋回 | 旋回距離 | — | 23.183 |
| 4 | 後退 | 0.000 | 直進 | 旋回距離 | — | 10.000 |
| 5 | 前進 | 0.000 | 直進 | 旋回距離 | — | 11.500 |
| 6 | 前進 | 12.000 | 右旋回 | 旋回距離 | — | 19.000 |
| 7 | 前進 | 0.000 | 直進 | 旋回距離 | — | 25.000 |

[軌跡図]

