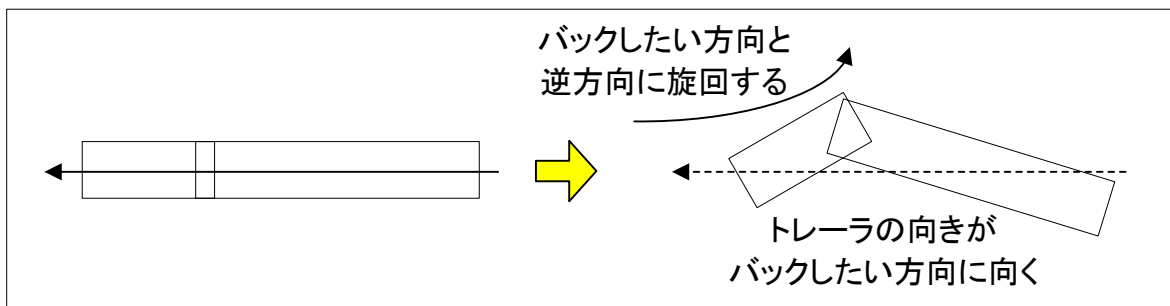


Q1: セミトレーラのバック走行を作図したい。

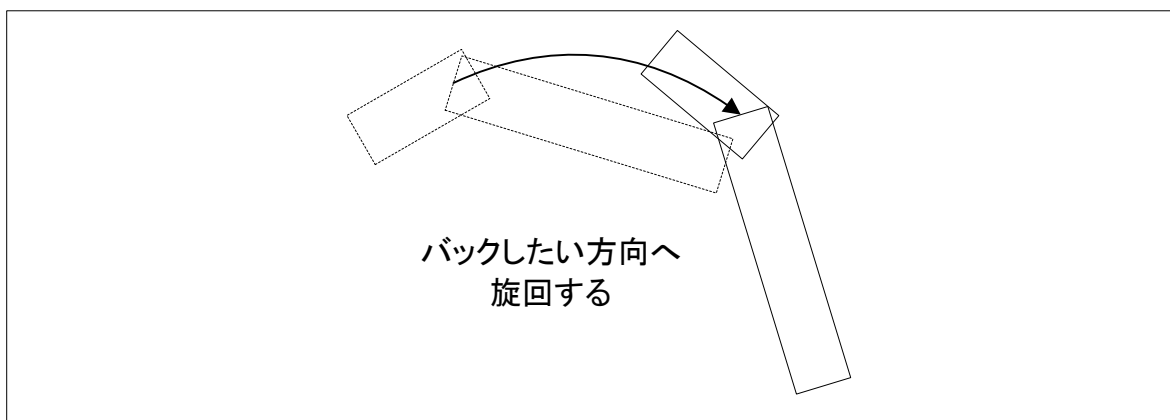
A1: 走行設定の「切り返し走行」を使用することで、セミトレーラのバック走行が可能です。

■ 設定方法

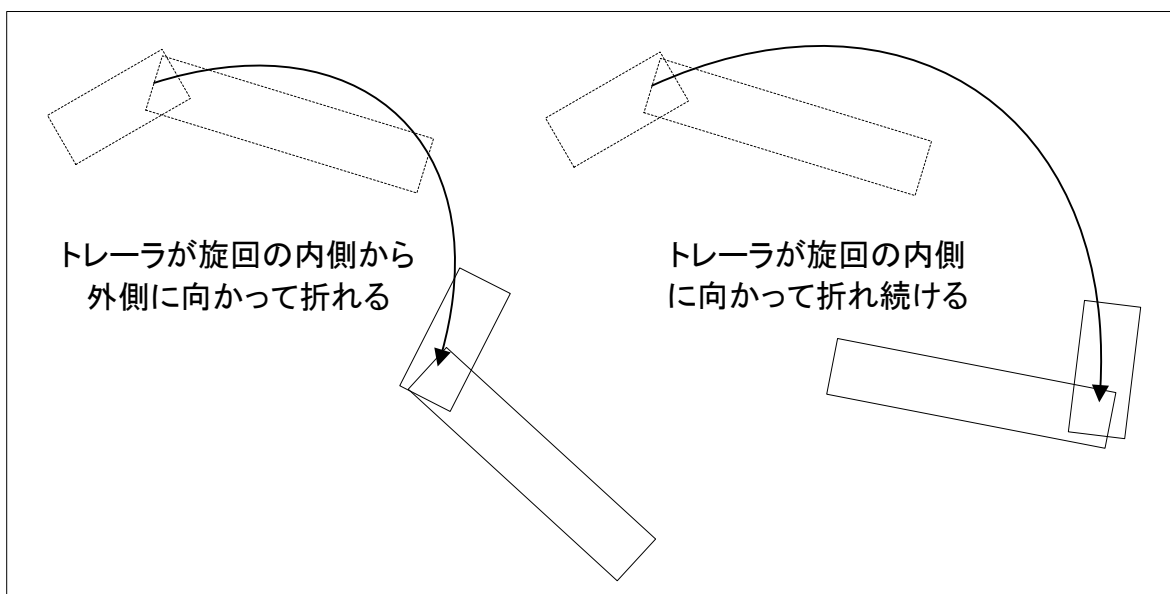
1. トレーラをバックしたい方向に向けるため、逆方向にバックします。  
すぐにバックしたい方向にバックすると、トレーラがバックしたい方向と逆に向いてしまいます。



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。

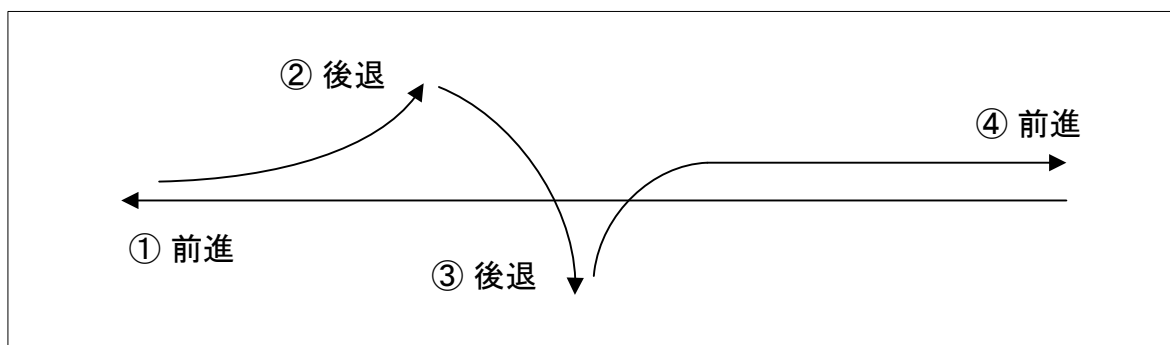


3. 「1.」で設定したトレーラの折れ角と、「2.」で設定した旋回半径によって、トレーラが旋回の内側から外側に向かって折れる場合と、トレーラが旋回の内側に折れ続ける場合があります。  
折れ方向を調節する場合には「1.」「2.」の旋回半径・旋回距離等を調整してください。



■ 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]

