

## ■ 車両走行軌跡作図システム「APS-K Win」

Q10: ルート走行で車両諸元を変更しても走行軌跡が殆ど変わらない。

A10: 車両諸元を変更しても設定したルート上のコーナー半径は変更されませんので、車両寸法が少し変更された程度ではほとんど同じ走行軌跡となります。  
 コーナー半径の設定値を車両毎の最小回転半径に変更することで、走行軌跡の違いを確認できる可能性が高くなります。  
 車両の変更方法とコーナー半径の設定値は以下のような関係になります。

車両の変更方法	コーナー半径
車両諸元の設定値を変更	変わりません
マスタから取得	変わりません
車種選択を変更	選択車種の最小回転半径に変更されます (選択車種の最小回転半径が、コーナー半径より大きい場合)

### ■ 最小回転半径の変更方法

#### 1. 全てのコーナー半径を変更する

The screenshot shows the 'Corner Settings' window in the APS-K Win software. The 'no.1 ルート走行(通常・S字)' route is selected. A table displays corner data with the 'Corner Radius' column highlighted in red. A callout box points to a button labeled '全てのコーナー半径を最小回転半径にする' (Set all corner radii to minimum turning radius). Another callout points to the 'Track Diagram' button. A third callout points to the 'Corner Radius' column in the table, stating that the setting value will be changed.

	開始方向角				
開始位置	0.000				
	コーナー半径	巻き込み半径	距離	交角の向き	
第1コーナー	12.000	0.000		右	90-
第2コーナー	12.000	0.000	30.000	左	90-
第3コーナー	12.000	0.000	30.000	右	90-
第4コーナー	12.000				90-

## ■ 車両走行軌跡作図システム「APS-K Win」

### 2. 任意のコーナー半径を変更する

② <軌跡図を作図します>ボタンを押して軌跡図に反映させます。

	開始方向角	全てのコーナー半径を最小回転半径にする			
開始位置	0.000				
	コーナー半径	巻き込み半径	距離	交角の向き	
第1コーナー	12.000	0.000		右	90
第2コーナー	0.000				
第3コーナー	12.000	0.000	30.000	右	90
第4コーナー	12.000	0.000	30.000	左	90

① コーナー半径の設定値を0に変更します。

コーナー半径の設定値が0の状態で作図を実行すると、車両の最小回転半径がコーナー半径として設定されます。