

## ■ 車両走行軌跡作図システム「APS-K Win」

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 first screenshot shows the '走行設定' (Running Settings) window. The '走行方法' (Running Method) dropdown menu is set to '停止旋回解法1(止まりハンドル)' (Stop Turn Solution 1 (Stop Handle)), which is circled in red with the number '1'.

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

The second screenshot shows the 'コーナー設定' (Corner Settings) window. The '自動計算' (Automatic Calculation) dropdown menu for the second corner is set to 'ルート走行' (Route Running), which is circled in red with the number '2'.

	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	