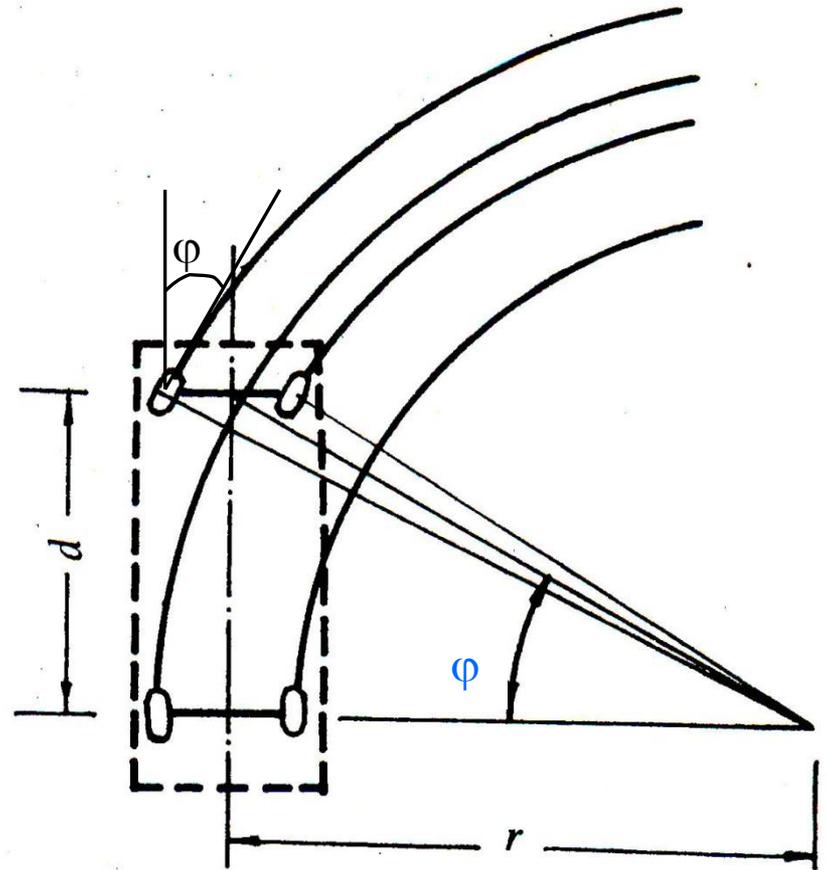


缓和曲线的性质

1、汽车行驶轨迹

- 考察汽车由直线进入圆曲线的行驶轨迹，假定汽车等速行驶，司机匀速转动方向盘时，当方向盘转动角度为 φ 时，前轮相应转动的角速度为 ω ，它们之间的关系为：
 - $\omega = d\varphi/dt$
 - 行驶轨迹曲线的形状取决于 ω 的变化速率。
 - 又 $\varphi = d/r$ 则： $d\varphi = d/dr$
 - 又 $V = dl/dt$ 则： $dt = dl/v$
 - 所以： $\omega = vd/dr dl$



汽车的转弯行驶

$$\omega = d\varphi/dt = v/d \cdot dl/dr \quad (v = dl/dt \quad \varphi = d/r \text{ 即 } d\varphi = d/dr)$$

设 φ : 从 $0 \sim \varphi$ 均匀变化, 即 $\omega = d\varphi/dt = \text{常数}$

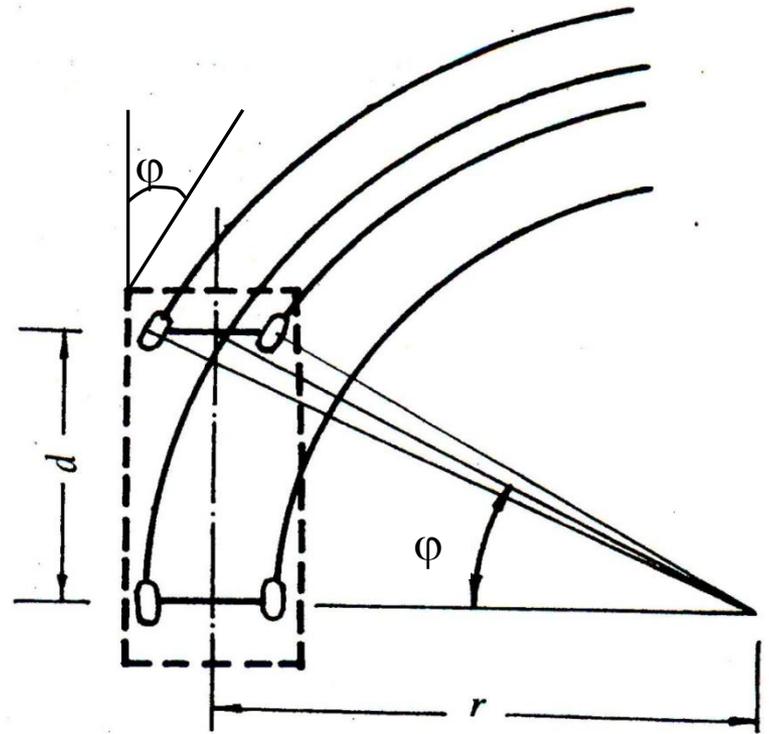
则有: $1/dr dl = c$ 即: $rl = C$

或如下推演:

汽车前轮的转向角为 φ

- φ 是在 t 时间后方向盘转动的角度, $\varphi = \omega t$;
- 轨迹曲率半径:

$$r = \frac{d}{\tan \varphi}$$



汽车的转弯行驶

由于 φ 很小，可近似地认为：
$$r = \frac{d}{\operatorname{tg} \varphi} \approx \frac{d}{\varphi} = \frac{d}{\omega t}$$

■汽车以 v (m / s) 等速行驶，经时间 t 以后，其行驶距离（弧长）为 l ：
$$l = vt \quad (\text{m})$$

$$t = \frac{d}{\omega r} \qquad l = \frac{vd}{\omega r} = \frac{vd}{\omega} \cdot \frac{1}{r}$$

$$\text{令 } C = \frac{vd}{\omega} \qquad \text{则 } l = \frac{C}{r} \quad \text{或} \quad rl = C$$

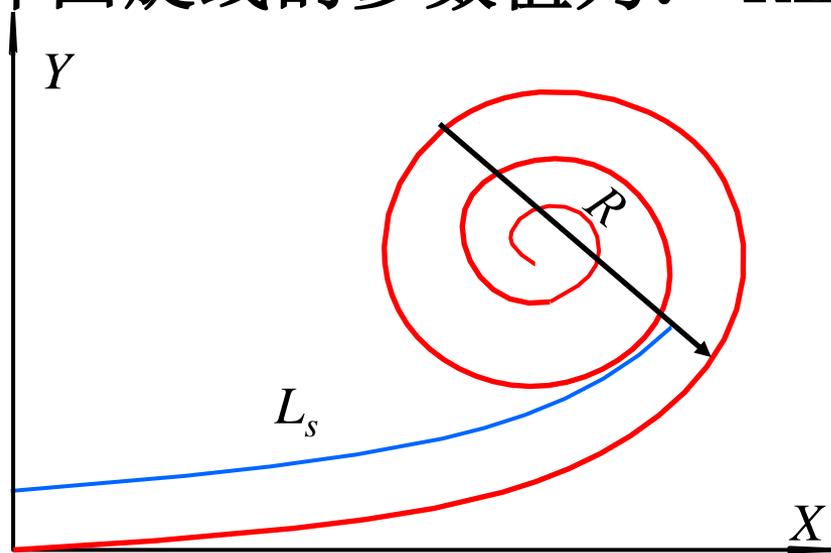
■汽车匀速从直线进入圆曲线（或相反）其行驶轨迹的弧长与曲线的曲率半径之乘积为一常数，这一性质与数学上的回旋线正好相符。

2、回旋线的参数值A的应用范围：

$$rl=C(A^2)$$

- 缓和曲线起点：回旋线的起点， $l=0$ ， $r=\infty$ ；
- 缓和曲线终点： $l=L_s$ ， $r=R$ ，
- 则 $RL_s=C(A^2)$ ，即回旋线的参数值为： $RL_s=C$ 或

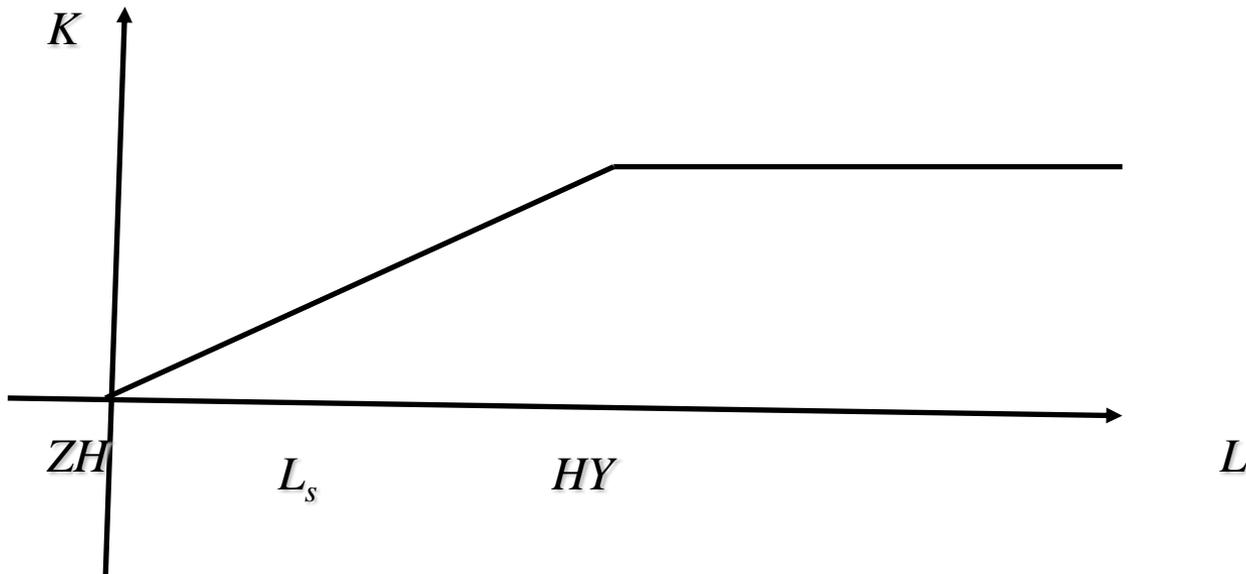
$$A = \sqrt{RL_s}$$



螺旋线

3、用回旋线作为缓和曲线存在的问题

- 汽车行驶轨迹有三特点，即轨迹曲线是连续的；曲线的曲率是连续的；曲率的变化率是连续的。
- 用回旋线作为缓和曲线，曲率的变化率是不连续的。



曲线的曲率图

- 在回旋线终点处, $l = L_s$, $r = R$, $A^2 = RL_s$

$$\begin{aligned}
 X &= L_s - \frac{L_s^5}{40 A^4} + \frac{L_s^9}{3456 A^8} - \dots \\
 &= L_s - \frac{L_s^3}{40 R^2} + \frac{L_s^5}{3456 R^4} - \dots = L_s - \frac{L_s^3}{40 R^2}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 Y &= \frac{L_s^3}{6 A^2} - \frac{L_s^7}{336 A^6} + \frac{L_s^{11}}{42240 A^{10}} + \dots \\
 &= \frac{L_s^2}{6 R} - \frac{L_s^4}{336 R^3} + \frac{L_s^6}{42240 R^5} + \dots = \frac{L_s^2}{6 R} - \frac{L_s^4}{336 R^3}
 \end{aligned}$$

- 回旋线终点的切线方向与x轴夹角 β_0 计算公式:

$$\beta_0 = \frac{L_s}{2A^2} = \frac{L_s}{2R}$$