

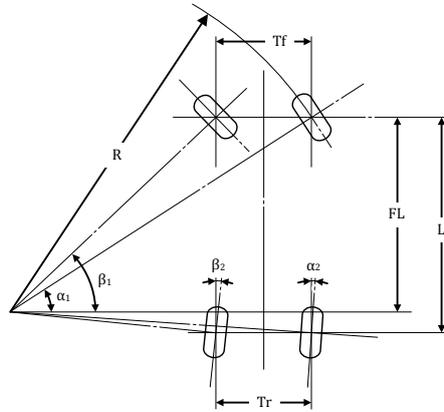
<p>第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査</p>	<p>第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査 (改造等による変更のない使用過程車)</p>
<p>7-7 最小回転半径</p> <p>7-7-1 テスタ等による審査</p> <p>(1) 自動車の最小回転半径は、巻尺等その他適切な方法により審査したときに、最外側のわだちについて12m以下でなければならない。(保安基準第6条第1項関係)</p> <p>(2) 牽引自動車及び被牽引自動車にあっては、牽引自動車と被牽引自動車を連結した状態において、(1)の基準に適合しなければならない。(保安基準第6条第2項関係)</p> <p>(3) 最小回転半径は、次により計測又は算出した値(単位はmとし、小数第1位(小数第2位切り捨て)までとする。)とする。 この場合において、車軸自動昇降装置付き自動車にあっては、車軸が上昇している状態及び上昇している車軸を強制的に下降させた状態で次により計測又は算出した値とする。 ただし、牽引自動車と被牽引自動車を連結した状態において算出する場合にあっては、その他適切な方法により算出した値とすることができる。</p> <p>① かじ取装置を右又は左に最大に操作して低速で旋回させた場合の外側タイヤの接地部中心の軌跡の最大半径 ただし、最外側輪が鉄輪等の場合にあっては、最も外側の鉄輪等の外側の軌跡とする。</p> <p>② ターニングラジウス・ゲージを用いる場合にあっては、空車状態においてかじ取車輪を右又は左に最大に操作した場合のかじ取角度から次式により算出した値</p> <p>ア かじ取車輪が1軸の自動車 (算式)</p> $R = \frac{\frac{L}{\sin \alpha} + \sqrt{L^2 + \left(\frac{L}{\tan \beta} + T_f\right)^2}}{2}$ <p>ただし</p> <p>R : 最小回転半径 L : 軸距 Tf : かじ取車輪の輪距 α : 外側車輪のかじ取角度 β : 内側車輪のかじ取角度</p> <p>(参考図)</p> <p>イ 全輪がかじ取車輪の自動車 (算式)</p> $R = \frac{\frac{FL}{\sin \alpha_1} + \sqrt{FL^2 + \left(\frac{FL}{\tan \beta_1} + T_f\right)^2}}{2}$ <p>ただし</p> $FL = \frac{L}{\tan \frac{(\alpha_1 + \beta_1)}{2} + \tan \frac{(\alpha_2 + \beta_2)}{2}} \times \tan \frac{(\alpha_1 + \beta_1)}{2}$ <p>また、後輪が逆相の場合は $\tan (\alpha_2 + \beta_2) / 2$ は正符号と、後輪が同相の場合は $\tan (\alpha_2 + \beta_2) / 2$ は負符号となる。</p> <p>ただし</p> <p>R : 最小回転半径 L : 軸距 FL : 計算上の軸距 Tf、Tr : かじ取車輪の輪距</p>	<p>8-7 最小回転半径</p> <p>[審査事項なし]</p>

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査

第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査
(改造等による変更のない使用過程車)

- α_1 : 前軸外側車輪のかじ取角度
- β_1 : 前軸内側車輪のかじ取角度
- α_2 : 後軸外側車輪のかじ取角度
- β_2 : 後軸内側車輪のかじ取角度

(参考図)



ウ 前2軸がかじ取車輪の自動車
(算式)

$$R = \frac{R_1 + R_2 + R_3 + R_4}{4}$$

ただし

$$R_1 = \frac{L_1}{\sin \alpha_1}$$

$$R_2 = \sqrt{L_1^2 + \left(\frac{L_1}{\tan \beta_1} + Tf_1\right)^2}$$

$$R_3 = \sqrt{L_1^2 + \left(\frac{L_2}{\tan \alpha_2} + \frac{Tf_1 - Tf_2}{2}\right)^2}$$

$$R_4 = \sqrt{L_1^2 + \left(\frac{L_2}{\tan \beta_2} + \frac{Tf_1 + Tf_2}{2}\right)^2}$$

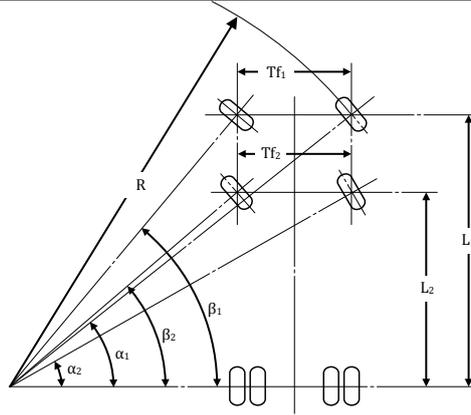
ただし

- R : 最小回転半径
- R_1 : 前前軸外側車輪の最小回転半径
- R_2 : 前前軸内側車輪の最小回転半径
- R_3 : 前後軸外側車輪の最小回転半径
- R_4 : 前後軸内側車輪の最小回転半径
- L_1 : 前前軸と後軸の軸距
- L_2 : 前後軸と後軸の軸距
- Tf_1 : 前前軸のかじ取車輪の輪距
- Tf_2 : 前後軸のかじ取車輪の輪距
- α_1 : 前前軸外側車輪のかじ取角度
- β_1 : 前前軸内側車輪のかじ取角度
- α_2 : 前後軸外側車輪のかじ取角度
- β_2 : 前後軸内側車輪のかじ取角度

(参考図)

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査

第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査
(改造等による変更のない使用過程車)



③ ターニングラジウス・ゲージを用いてかじ取角度を測定することができないかじ取装置を有する自動車にあっては、次式により算出した値

ア 車台が屈折して走行する自動車

(算式)

$$R_1 = \frac{L_2 + L_1 \cos \alpha}{\sin \alpha} + \frac{Tf}{2}$$

$$R_2 = \frac{L_1 + L_2 \cos \alpha}{\sin \alpha} + \frac{Tr}{2}$$

ただし

R₁ : 前輪の最小回転半径

R₂ : 後輪の最小回転半径

L₁ : 直進姿勢にある自動車を平坦な面に置いたときの車両中心線上の前軸から屈折部までの水平距離

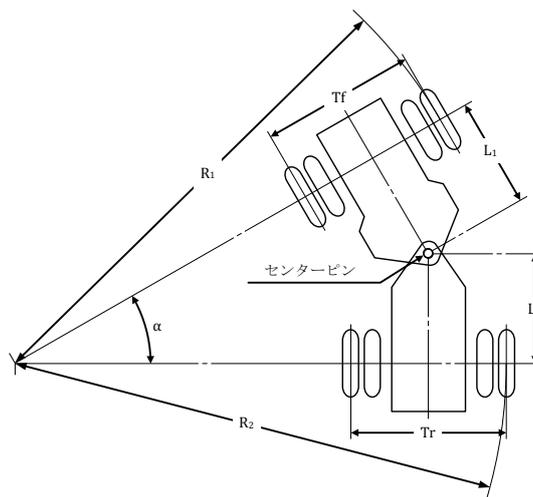
L₂ : 直進姿勢にある自動車を平坦な面に置いたときの車両中心線上の屈折部から後軸までの水平距離

Tf : 前軸外側車輪の輪距

Tr : 後軸外側車輪の輪距

α : かじ取装置を右又は左に最大に操作した場合の前軸と後軸の延長線が交わってなす角度

(参考図)



イ かじ取車輪が鉄輪の自動車

(算式)

$$R = \frac{L}{\sin \alpha} + \frac{B}{2}$$

ただし

R : 最小回転半径

L : 軸距

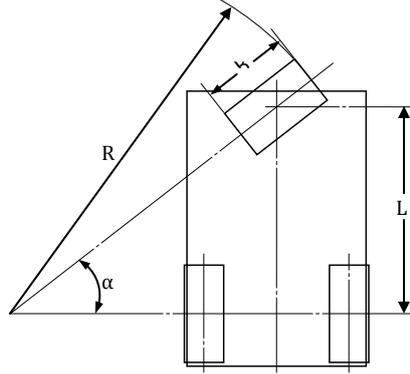
B : かじ取車輪の幅

α : かじ取装置を右又は左に最大に操作した場合のかじ取車輪のかじ取角度

(参考図)

第7章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査

第8章 新規検査、予備検査、継続検査又は構造等変更検査
(改造等による変更のない使用過程車)



7-7-2 欠番

7-7-3 欠番

7-7-4 適用関係の整理

(1) 昭和37年9月30日以前に製作された自動車については、7-7-5（従前規定の適用①）を適用する。（適用関係告示第3条関係）

7-7-5 従前規定の適用①

昭和37年9月30日以前に製作された自動車については、次の基準に適合するものであればよい。（適用関係告示第3条関係）

7-7-5-1 テスタ等による審査

- (1) 7-7-1 (1) に同じ。
- (2) なし。
- (3) 7-7-1 (3) に同じ。