

G priedas. Eksperimentinių tyrimų metu naudoto autonominės kelių transporto priemonės prototipo techninės charakteristikos

G.1 lentelė. Eksperimentinių tyrimų metu naudoto autonominės kelių transporto priemonės prototipo techninės charakteristikos

Table G.1. Technical characteristics of the autonomous road vehicle prototype used during the experimental research

Parametras	Reikšmė
Transporto priemonė	<i>Toyota Prius XW20</i>
Ratų bazė L	2700 mm
Atstumas nuo sunkio centro iki priekinės ašies l_p	1300 mm
Atstumas nuo sunkio centro iki galinės ašies l_g	1400 mm
Ilgis L_a / Plotis W_a	4450 mm / 1725 mm
Transporto priemonės vairavimo mechanizmo perdavimo skaičius i_v	17,6
Transporto priemonės maksimalus VRPK δ_{max}	27°
Kampinis greitis, kuriuos yra sukamas vairaratis ω_{i_s}	2,65 rad/s
AVVĮ elektros variklis	Žingsninis elektros variklis <i>Oriental Motor PK2913DB</i>
AVVĮ elektros variklio maksimalus palaikomas sukimo momentas	6,6 Nm
AVVĮ elektros variklio veleno pasisukimo žingsnio dydis	0,9°
ATP vairaračio pasisukimo kampas per vieną variklio žingsnį	0,25°
Mikrovaldiklio <i>Arduino</i> duomenų buferio talpa	64 baitai
AVVĮ krumpliaratinės perdavos perdavimo skaičius	3,64
ATP valdymui naudoto kompiuterio operacinė sistema ir centrinis procesorius	<i>Windows 10 Pro 64-bit,</i> <i>Intel Core i7-8750H</i>
ATP valdymui naudoto kompiuterio taktinis dažnis ir operatyvioji atmintis	2,21 GHz, 48 GB
ATP valdymui naudoto programinio paketo <i>MATLAB / Simulink</i> atliekamų skaičiavimų žingsnis	0,1 s