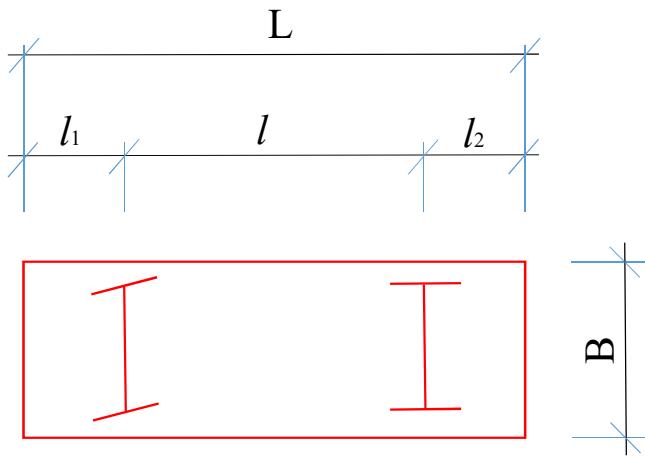
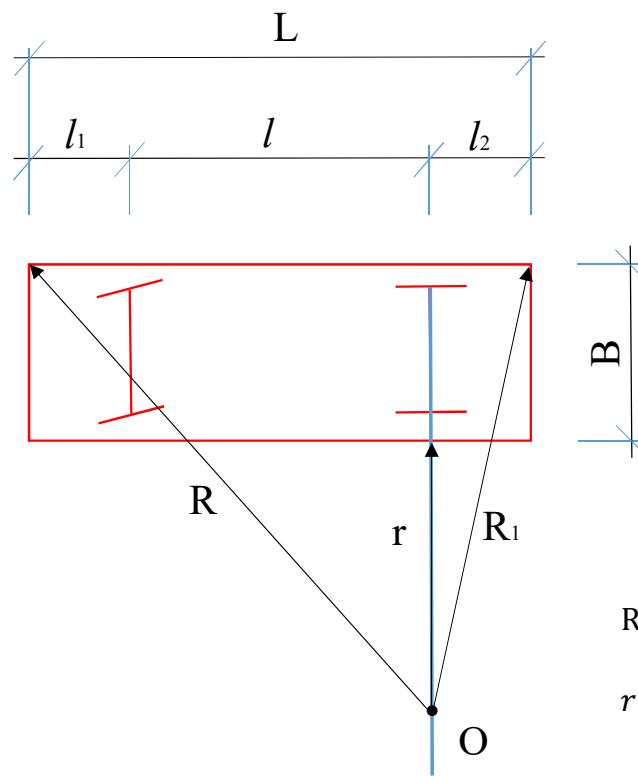


Mjerodavne dimenzije vozila i radijusi horizontalne prohodnosti



B – širina
 L – ukupna dužina
 l_1 – prednji prepust
 l_2 – zadnji prepust



R – spoljni gabaritni radius okretanja, poluprečnik tačke K_1 , najudaljenije tačke od centra okretanja

r – unutrašnji gabaritni radius okretanja, poluprečnik tačke K_2 , tačke najbliže centru okretanja

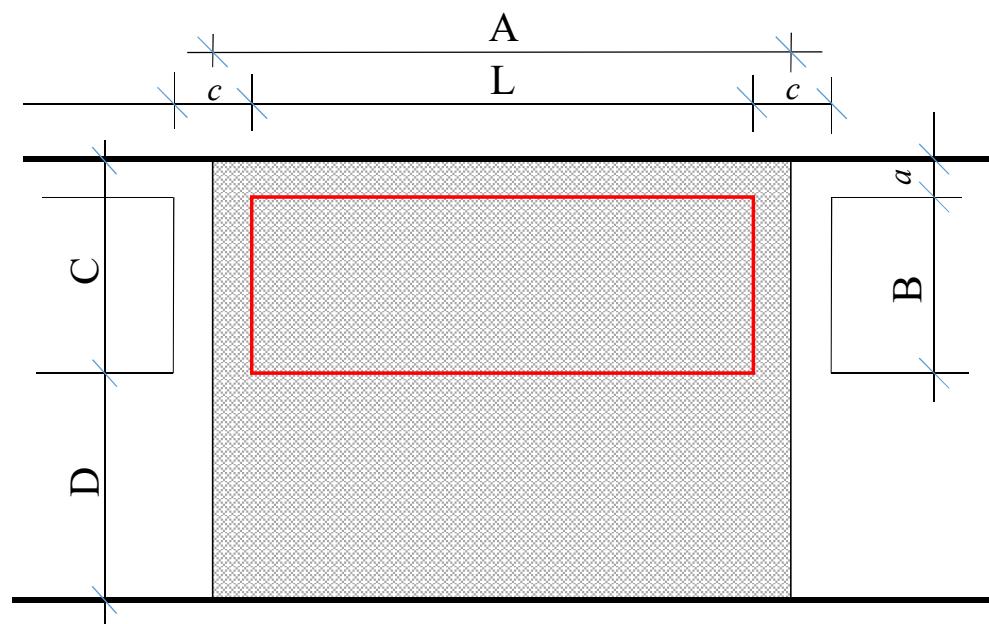
R_1 – zadnji gabaritni radius okretanja, poluprečnik tačke K_3

R – zadaje proizvođač

$$r = \sqrt{R^2 - (L - l_2)} - B$$

$$R_1 = \sqrt{(r + B)^2 + l_2^2}$$

Površina jediničnog elementa 1



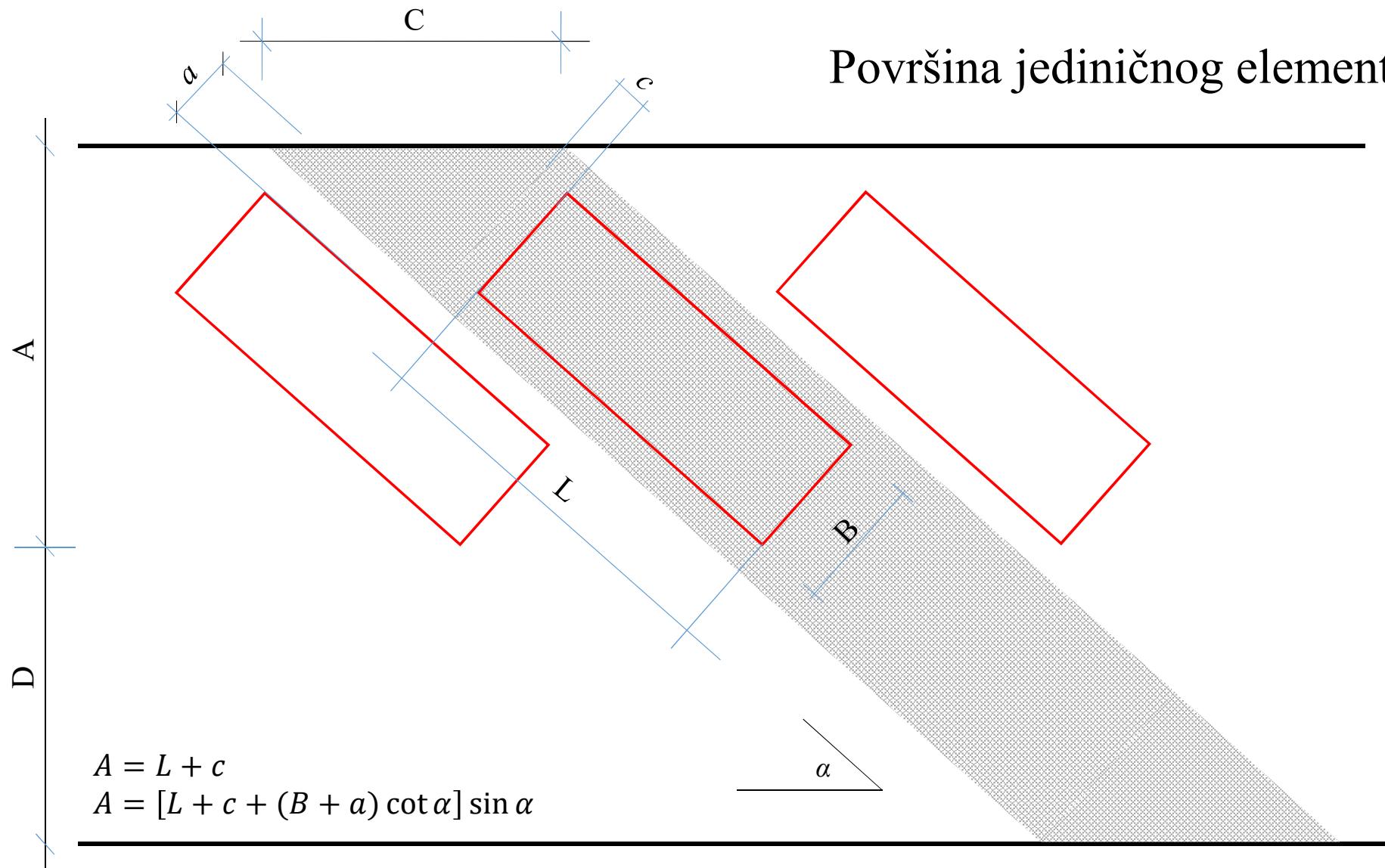
A – dužina jediničnog elementa

C – širina jediničnog elementa

D – širina prolaza

$$C = B + a$$

Površina jediničnog elementa 2



Dimenzionisanje površine jediničnog elementa strukture tipa II

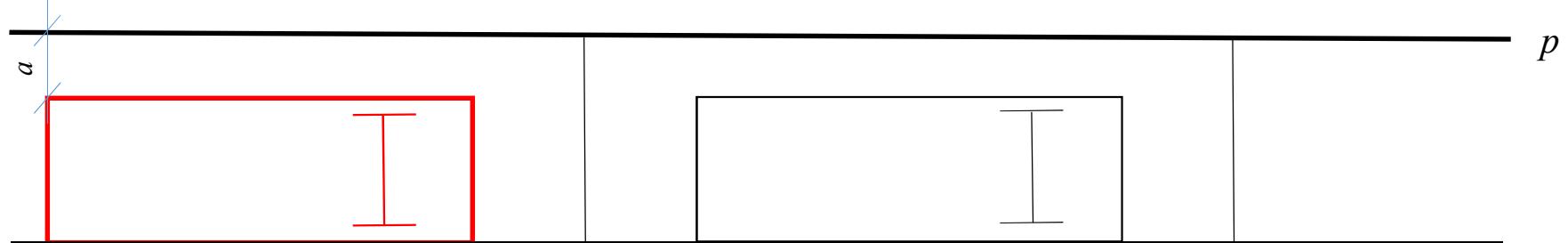
Parkiranje hodom **unaprijed** pod uglom od **0^o**

- I. Početni položaj
- II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)
- III. Širina prolaza (D)

Dimenzionisanje površine jediničnog elementa strukture tipa II

I. Početni položaj

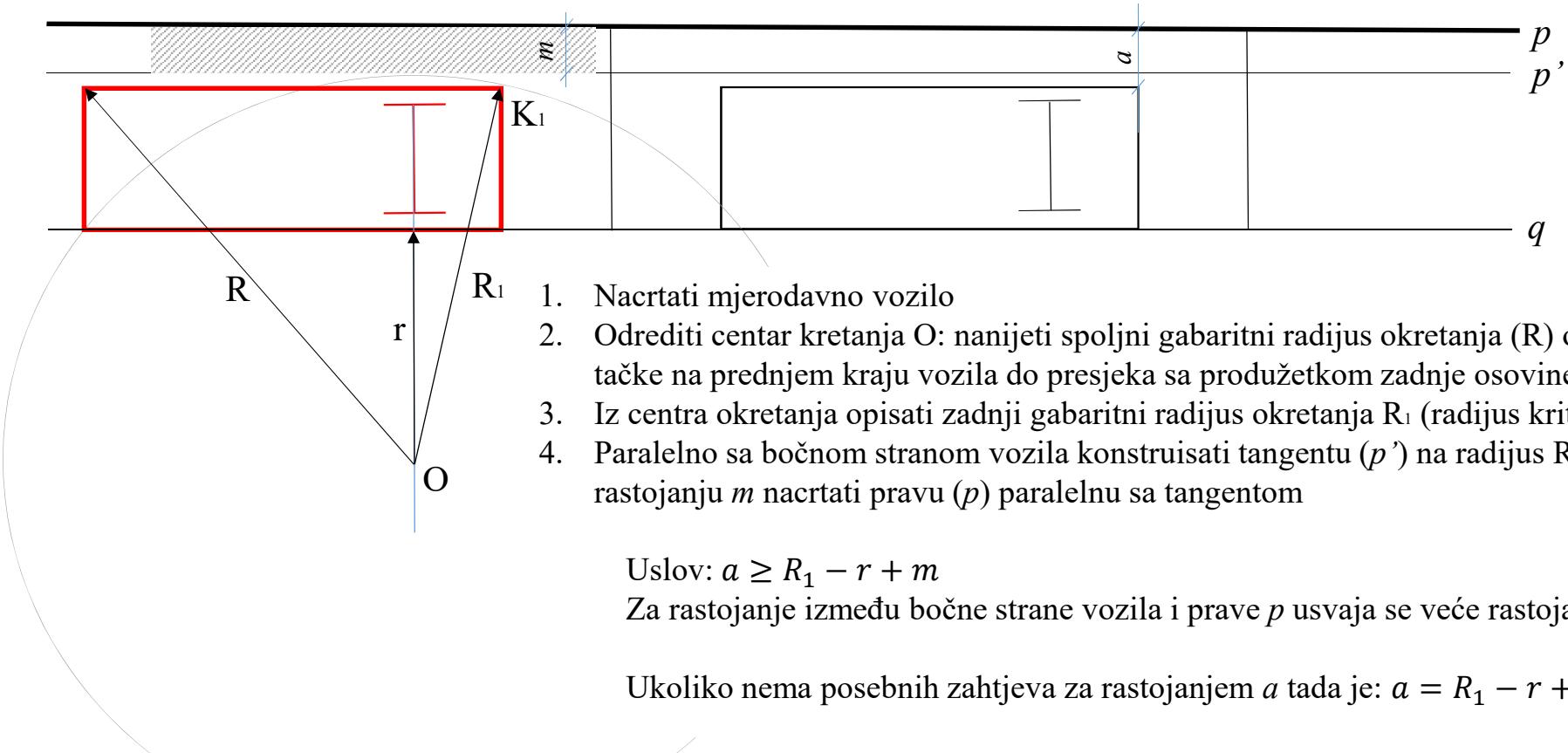
1. Nacrtati mjerodavno vozilo
2. Paralelno sa bočnom stranom vozila na rastojanju a nacrtati pravu p



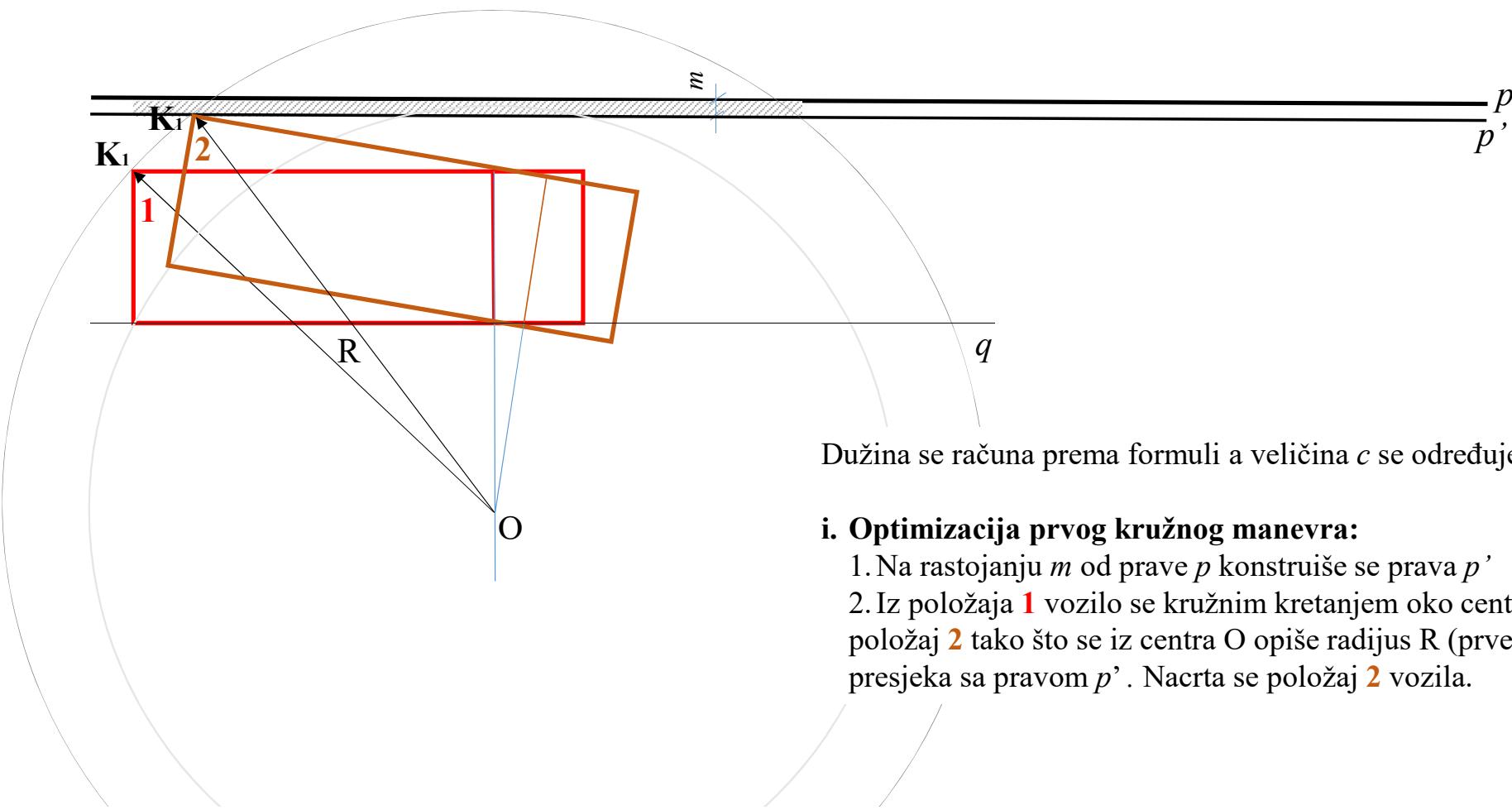
Zaštitna rastojanja između vozila

Vrsta ograničenja	Putnička vozila	Teretna vozila	Autobusi
Između bočnih strana vozila a [m]	0,5	1,0	1,0
Između čeone strane vozila i ivice jed. el. c [m]	0,2	0,5	0,5

Početni položaj – provjera



II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)

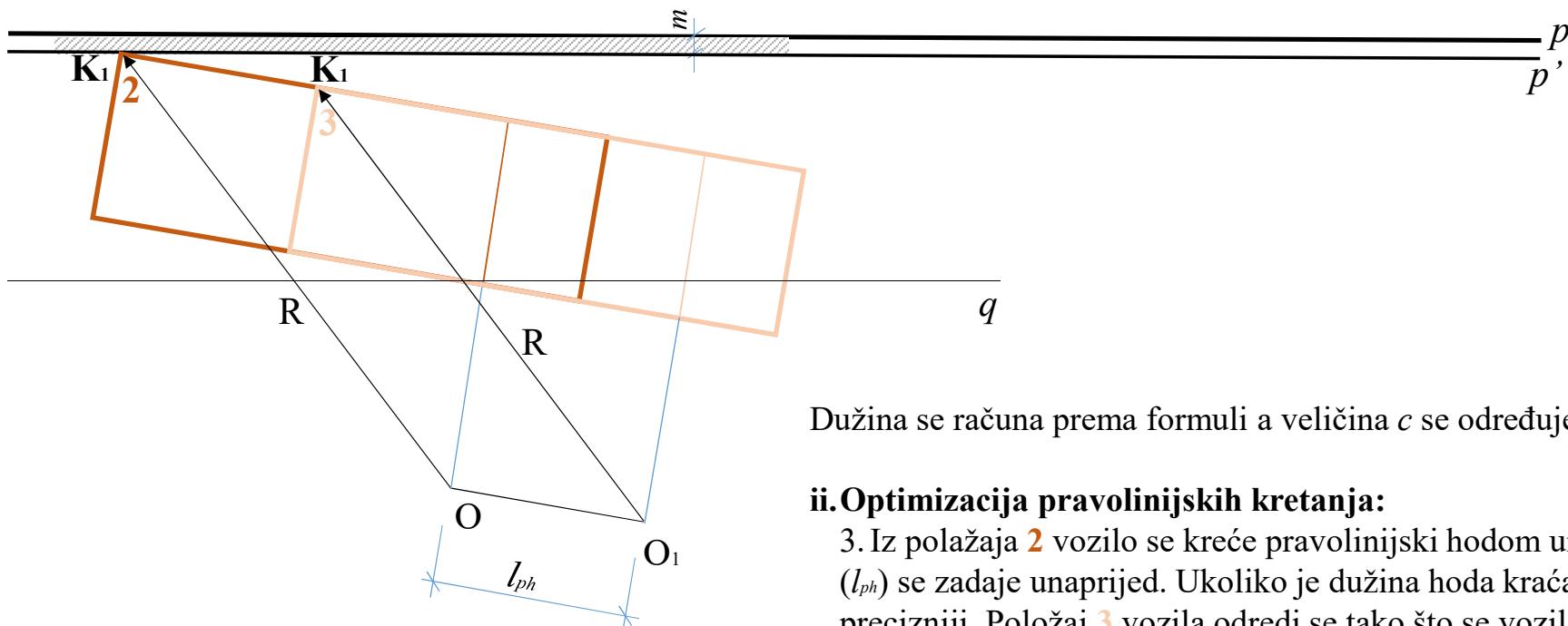


Dužina se računa prema formuli a veličina c se određuje grafički:

i. Optimizacija prvog kružnog manevra:

1. Na rastojanju m od prave p konstruiše se prava p'
2. Iz položaja **1** vozilo se kružnim kretanjem oko centra O premješta u položaj **2** tako što se iz centra O opiše radijus R (prve kritične tačke K_1) do presjeka sa pravom p' . Nacrtan je položaj **2** vozila.

II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)

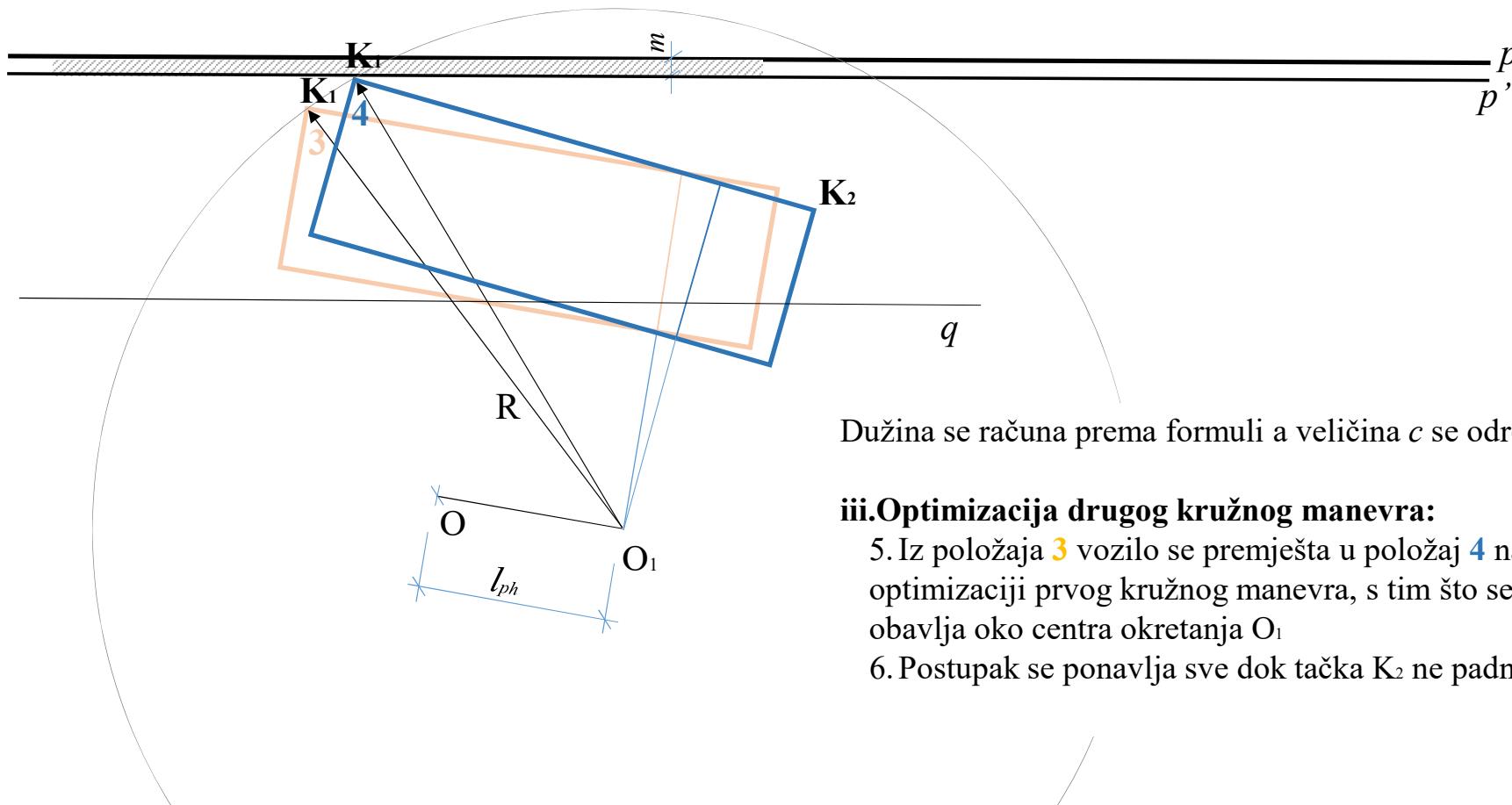


Dužina se računa prema formuli a veličina c se određuje grafički:

ii. Optimizacija pravolinijskih kretanja:

3. Iz položaja **2** vozilo se kreće pravolinijski hodom unazad. Dužina hoda (l_{ph}) se zadaje unaprijed. Ukoliko je dužina hoda kraća, postupak je precizniji. Položaj **3** vozila odredi se tako što se vozilo translatorno premjesti za zadatu dužinu.
4. Odredi se novi položaj centra okretanja O_1

II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)

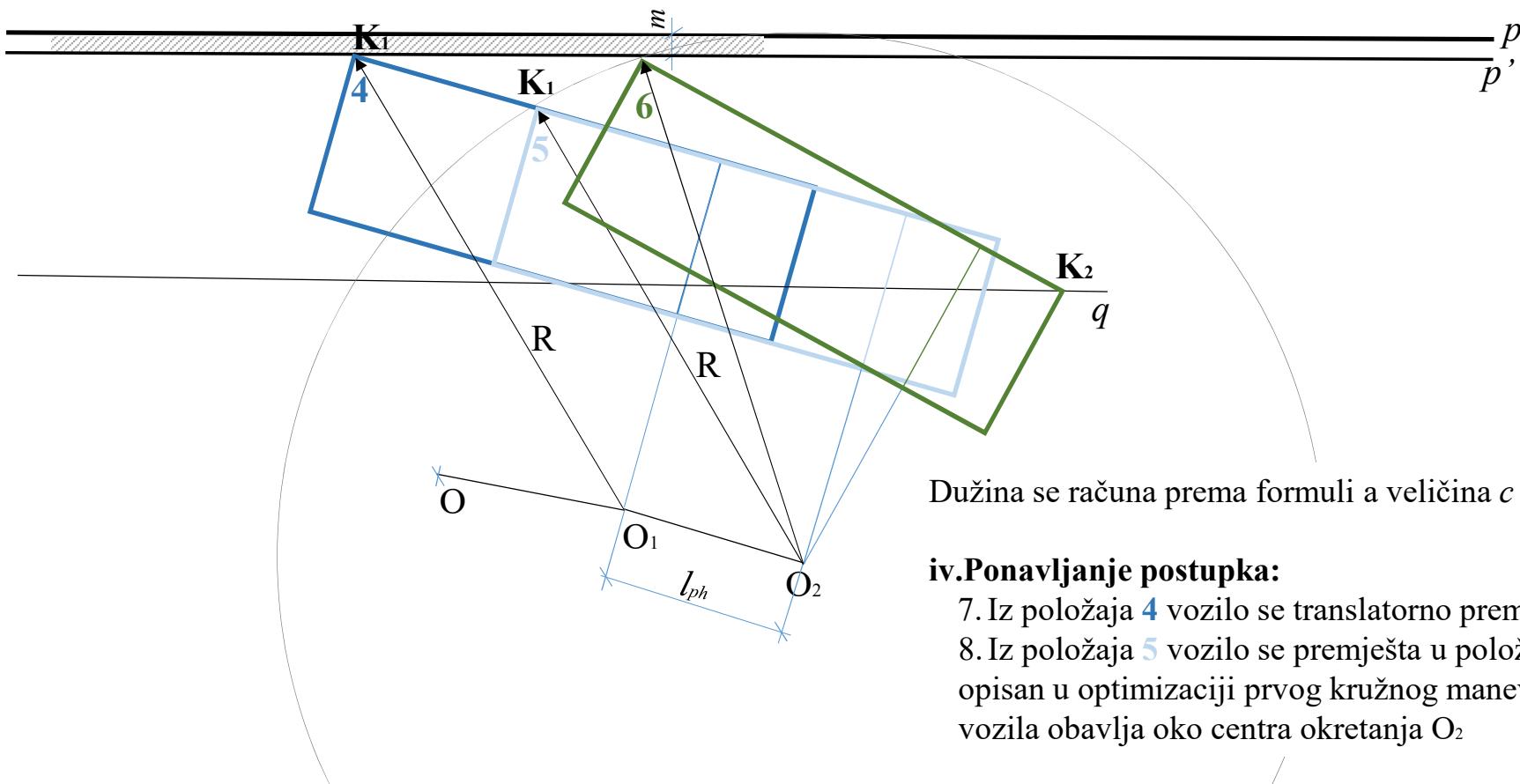


Dužina se računa prema formuli a veličina c se određuje grafički:

iii.Optimizacija drugog kružnog manevra:

5. Iz položaja **3** vozilo se premješta u položaj **4** na način koji je opisan u optimizaciji prvog kružnog manevra, s tim što se okretanje vozila obavlja oko centra okretanja O_1
6. Postupak se ponavlja sve dok tačka K_2 ne padne na pravu q

II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)

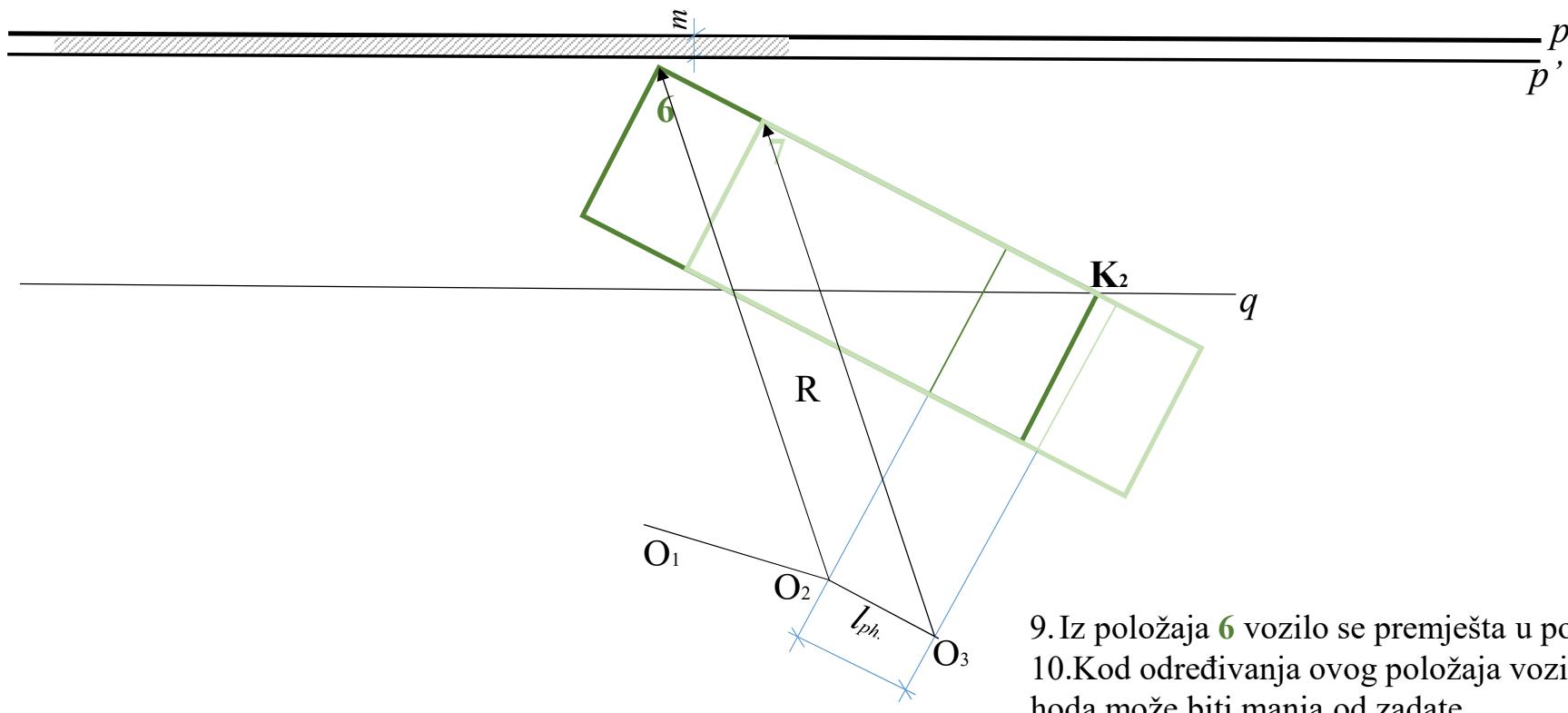


Dužina se računa prema formuli a veličina c se određuje grafički:

iv. Ponavljanje postupka:

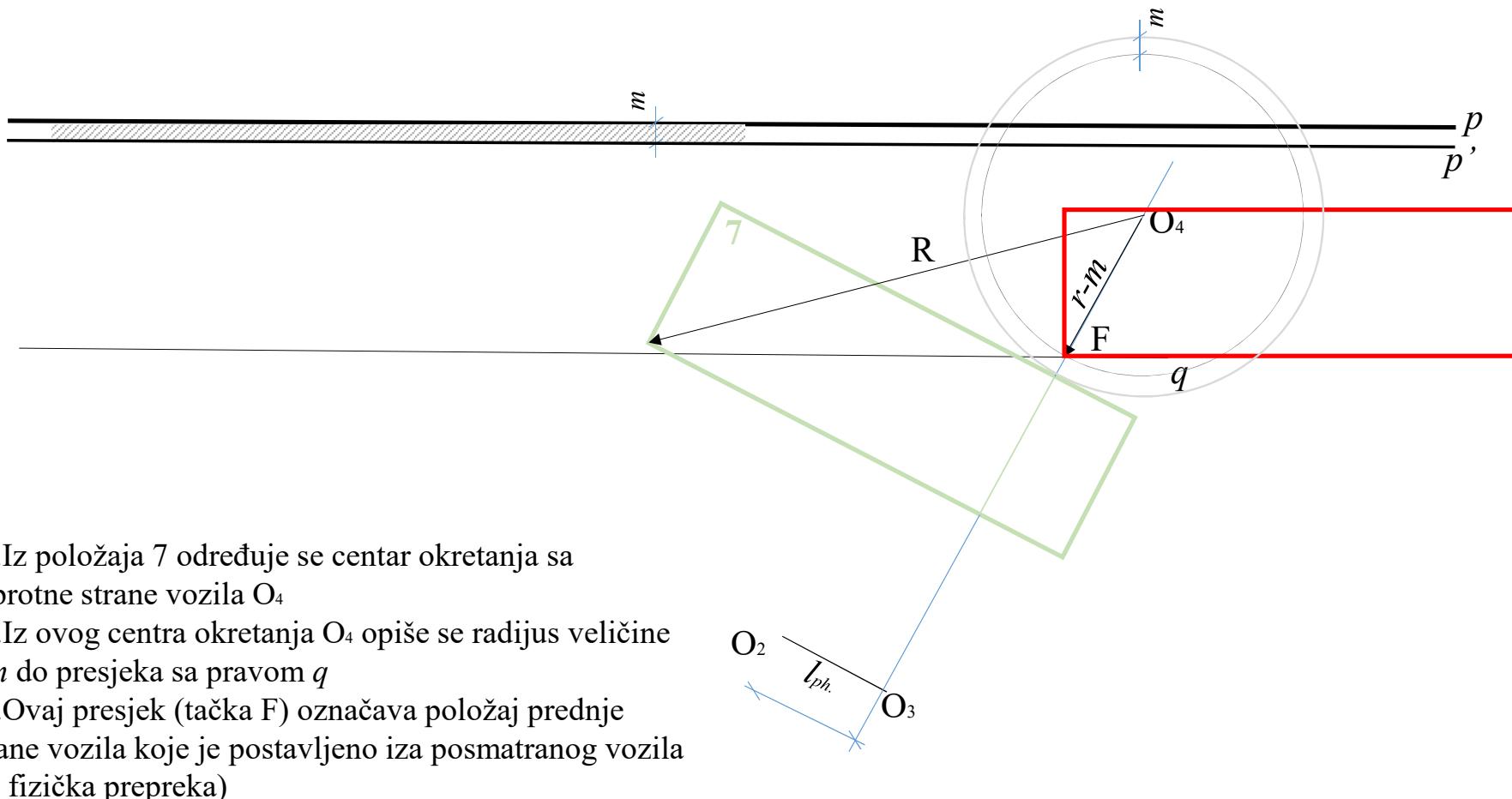
7. Iz položaja 4 vozilo se translatorno premješta u položaj 5
8. Iz položaja 5 vozilo se premješta u položaj 6 na način koji je opisan u optimizaciji prvog kružnog manevra, s tim što se okretanje vozila obavlja oko centra okretanja O_2

II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)

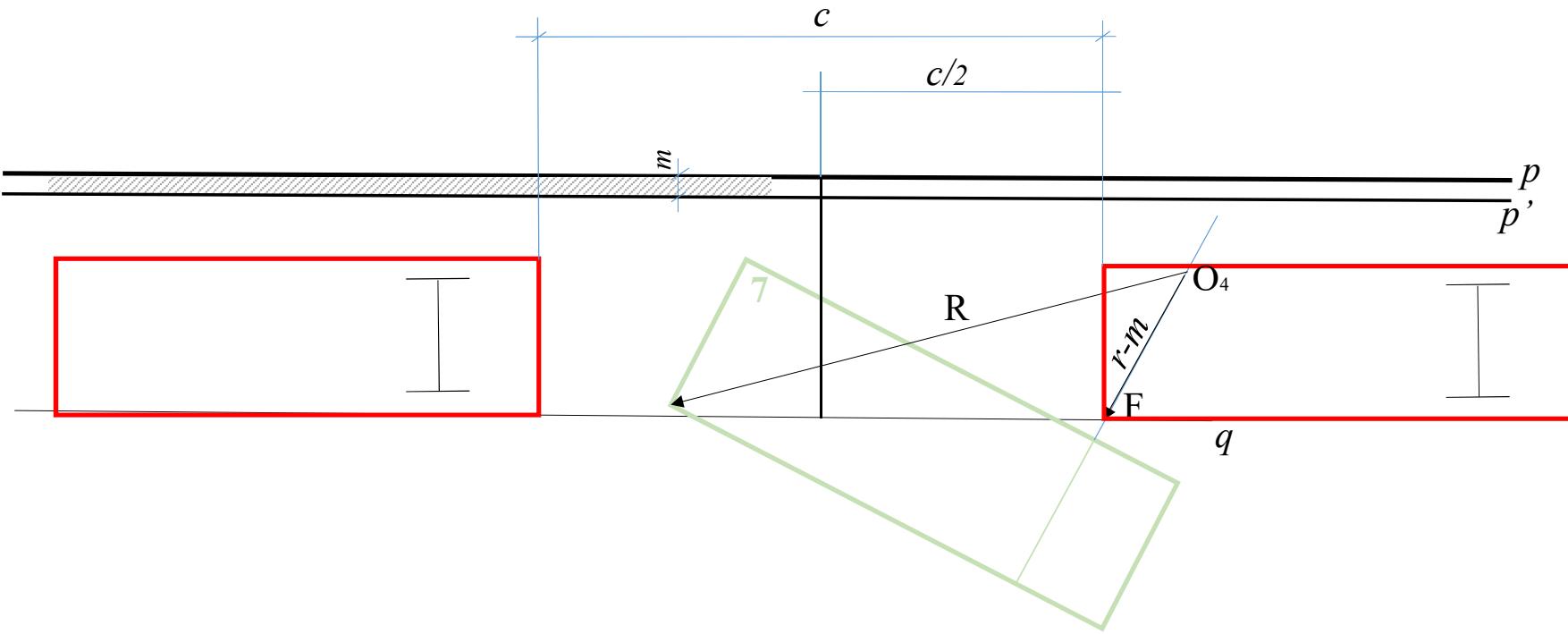


9. Iz položaja 6 vozilo se premješta u položaj 7
10. Kod određivanja ovog položaja vozila, dužina pravolinijskog hoda može biti manja od zadate.

II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)



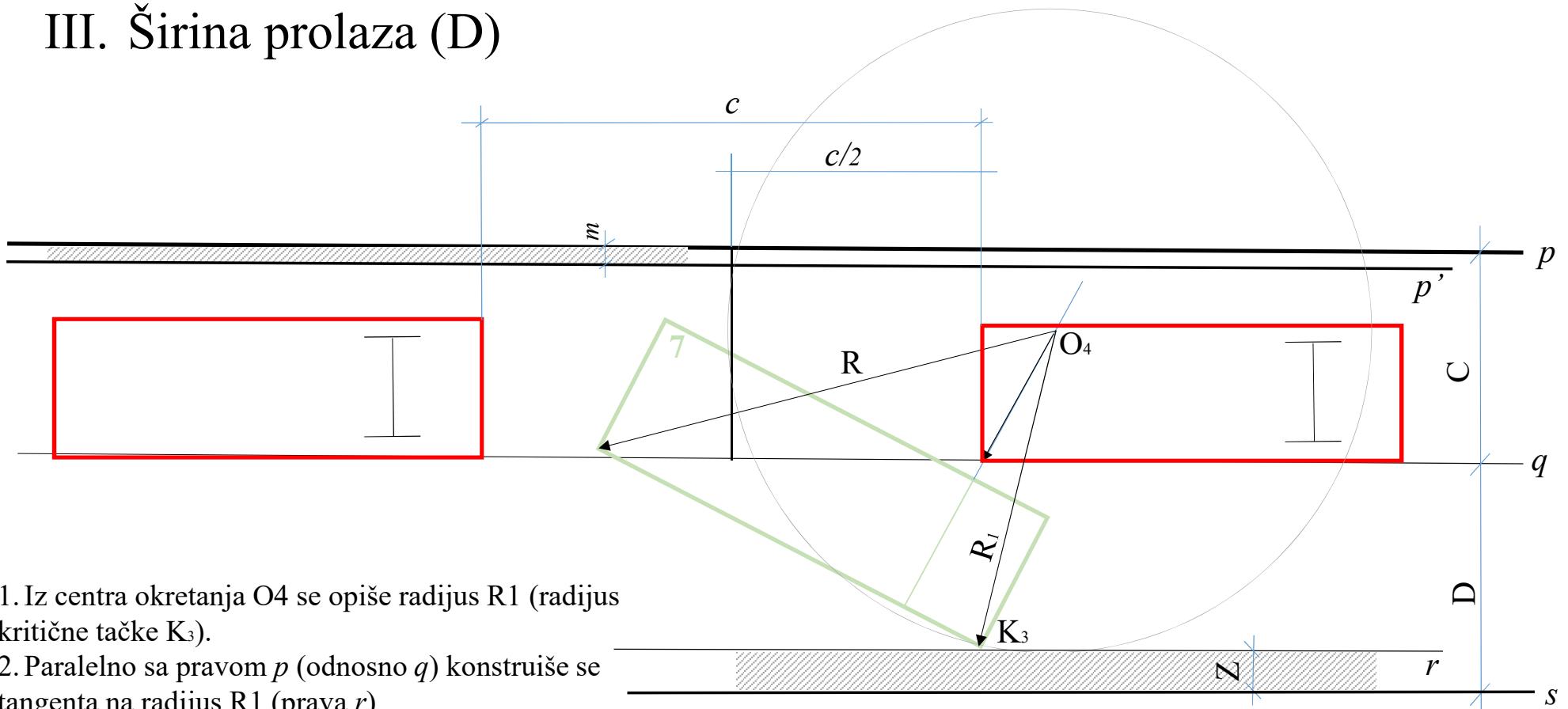
II. Dužina jediničnog elementa strukture (A)



14. Rastojanje između zadnje strane vozila kojim se manevriše i prednje strane vozila čiji je položaj određen tačkom F predstavlja traženi, minimalno potrebni razmak (c) između dva vozila koja su postavljena jedno iza drugog (ili vozila i fizičke prepreke).

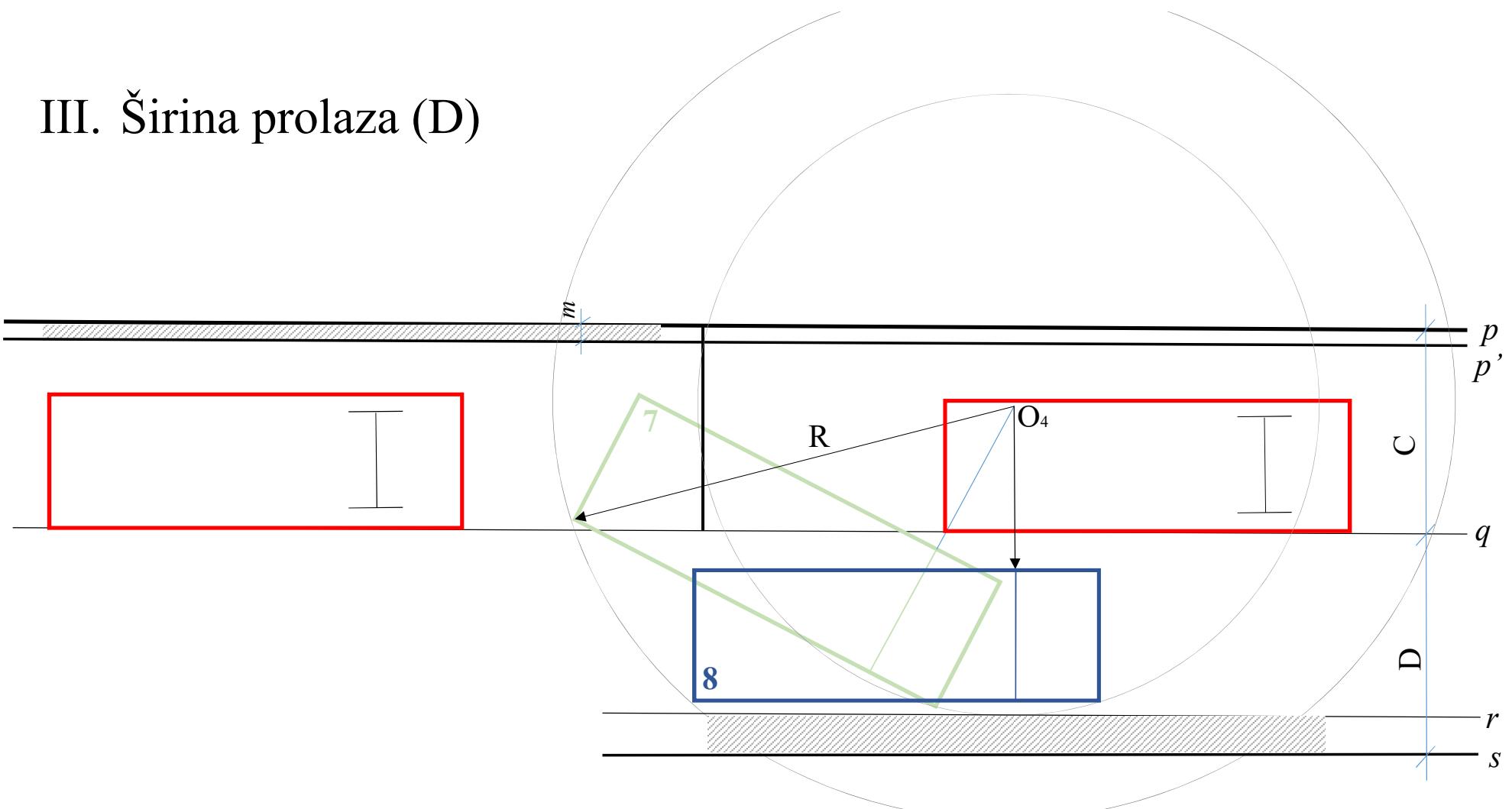
15. Da bi se odredila dužina jediničnog elementa konstruiše se prava paralelna sa prednjom, čeonom stranom vozila i prava paralelna sa zasnjom čeonom stranom vozila a na rastojanju $c/2$. ove prave ograničavaju dužinu jediničnog elementa.

III. Širina prolaza (D)



1. Iz centra okretanja O_4 se opiše radijus R_1 (radijus kritične tačke K_3).
2. Paralelno sa pravom p (odnosno q) konstruiše se tangenta na radijus R_1 (prava r)
3. Paralelno sa pravom r i na rastojanju Z od nje, konstruiše se prava s .
4. Rastojanje između prave q i prave s predstavlja traženu širinu prolaza D .

III. Širina prolaza (D)



5. Konstrukcija položaja 8 nije neophodna za određivanje širine prolaza.

Površina prolaza se računa prema formuli: $P = (B + a + D)(L + c)$