

## 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 $\delta_{max}$	27°
Kampinis greitis, kuriuos yra sukamas vairaratis $\omega_{i_S}$	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 krumpliartinės 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