

No.	运行参数设定	单位	参数设定	备注	
1	减震弹簧外凸量 $\lambda$	mm	2	非承载状态变为承载状态时的弹簧压缩量	
2	弹簧的安装预压量 $\Delta$	mm	2		
3	路面起伏不平程度为 $\pm\delta$	mm	1		
4	驱动轮总数量 $nq$	pcs	2		
5	辅助轮等效总数量 $M$	pcs	4		
6	弹簧总数量 $nt$	pcs	4		
7	预选弹簧常数 $k$	N/mm	115		
8	驱动轮与地面的静摩擦系数 $\mu 1$		0.7		使用条件进行评估后修改该数值。
9	预选驱动轮的额定负载 $F_{max1}$	N	4300		
10	预选辅助轮的额定负载 $F_{max2}$	N	2000		
11	AGV车自重 $G1$	kg	180.00		
12	AGV车载重 $G2$	kg	200.00		
No.	确定牵引力	单位	结果		
13	AGV工作整体重量 $G=G1+G2$	kg	380.00		
14	AGV行走所需牵引力 $Fq=G\cdot\mu 1$	N	266.00		
No.	AGV平路运行时				
15	平路上驱动轮与地面的作用力 $FN1 = (\Delta+\lambda)\cdot nk$	N	1840	※出现负值时弹框提示：用户所选弹簧的弹簧系数过大，请重新选择  防止地面太滑，无法提供足够的附着力	
16	平路上辅助轮的支承力 $FN2 = f(FN1,G)$	N	1884		
17	平路上驱动轮附着力 $Ff = FN1\cdot\mu 1$	N	1288.00		
18	是否 $FN1 \leq F_{max1}\cdot nq$		OK		
19	是否 $FN2 \leq F_{max2}\cdot M$		OK		
20	是否 $Ff > Fq$		OK		
No.	AGV凹陷路面运行时				
21	凹陷路面上驱动轮与地面的作用力 $FN1 = (\Delta+\lambda-\delta)\cdot nk$	N	1380		※出现负值时弹框提示：用户所选弹簧的弹簧系数过大，请重新选择  防止地面太滑，无法提供足够的附着力
22	凹陷路面上辅助轮的支承力 $FN2 = f(FN1,G)$	N	2344		
23	凹陷路面上驱动轮附着力 $Ff = FN1\cdot\mu 1$	N	966.00		
24	是否 $FN1 \leq F_{max1}\cdot nq$		OK		
25	是否 $FN2 \leq F_{max2}\cdot M$		OK		
26	是否 $Ff > Fq$		OK		
No.	AGV凸起路面运行时				
27	凸起路面上驱动轮与地面的作用力 $FN1 = (\Delta+\lambda+\delta)\cdot nk$	N	2300	※出现负值时弹框提示：用户所选弹簧的弹簧系数过大，请重新选择  防止地面太滑，无法提供足够的附着力	
28	凸起路面上辅助轮的支承力 $FN2 = f(FN1,G)$	N	1424		
29	凸起路面上驱动轮附着力 $Ff = FN1\cdot\mu 1$	N	1610.00		
30	是否 $FN1 \leq F_{max1}\cdot nq$		OK		
31	是否 $FN2 \leq F_{max2}\cdot M$		OK		
32	是否 $Ff > Fq$		OK		