

トラクタ牽引の主な試験ケースについて、軸重変動波形から変動軸重（動的分を含む軸重と静的軸重の差の絶対値）と減衰比の関係を求めたものを図-2.5.10～図-2.5.12に示す。

なお、ここで減衰波形については図-2.5.9に示すように各ピーク点などを定義しており、減衰比は次の式-2.5.1～式-2.5.2とする。

$$\text{第1減衰比 } h_1 = 1 / 2\pi \times LN(A_1 / A_2) \quad \dots\dots \text{式-2.5.1}$$

$$\text{第2減衰比 } h_2 = 1 / 2\pi \times LN(A_4 / A_5) \quad \dots\dots \text{式-2.5.2}$$

$$\text{平均減衰比 } h = (h_1 + h_2) / 2 \quad \dots\dots \text{式-2.5.3}$$

- ここに、
 A1：落下後の増加方向の軸重振幅ピークの第1番目の値
 A2：落下後の増加方向の軸重振幅ピークの第2番目の値
 A4：後軸接地後の減少方向の軸重振幅ピークの第1番目の値
 A5：後軸接地後の減少方向の軸重振幅ピークの第2番目の値

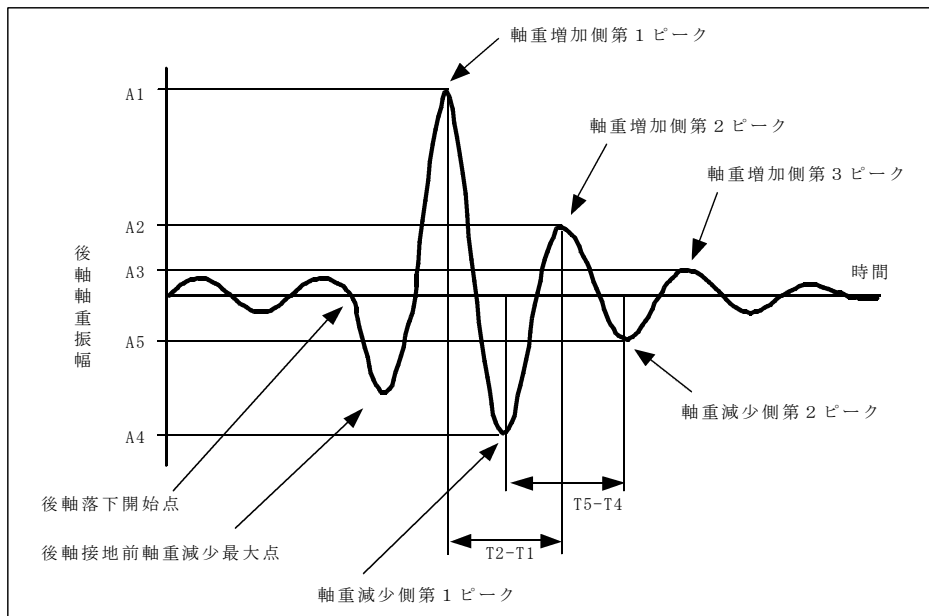


図-2.5.9 減衰比算出時の変動波形の扱い

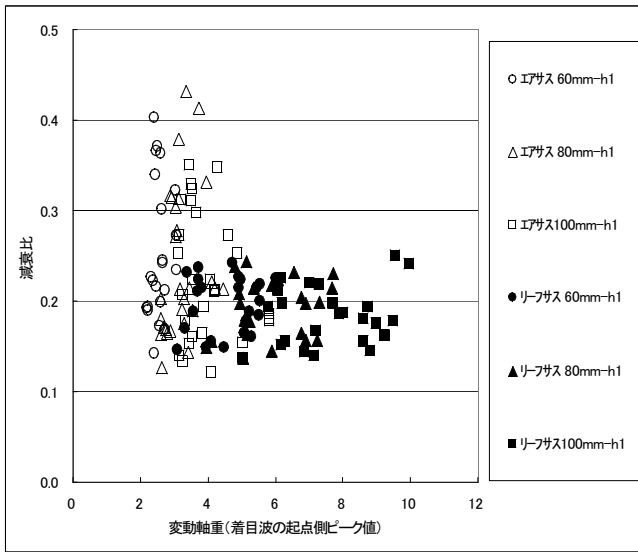


図-2.5.10 変動軸重と減衰比の関係 (第1減衰比)

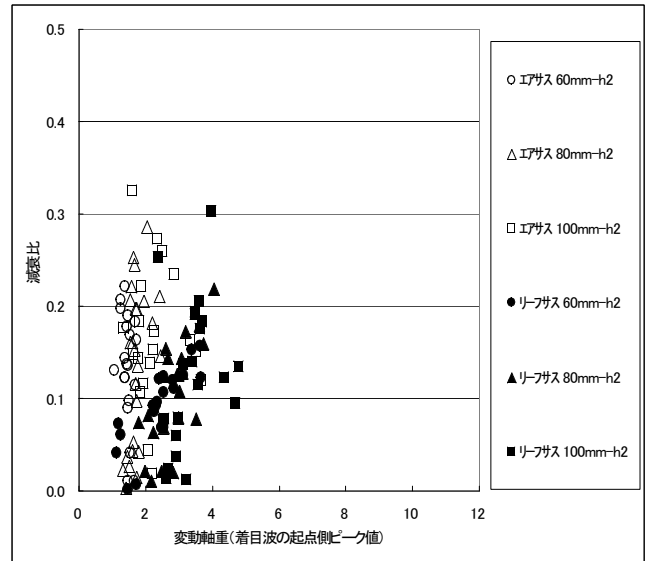


図-2.5.11 変動軸重と減衰比の関係 (第2減衰比)

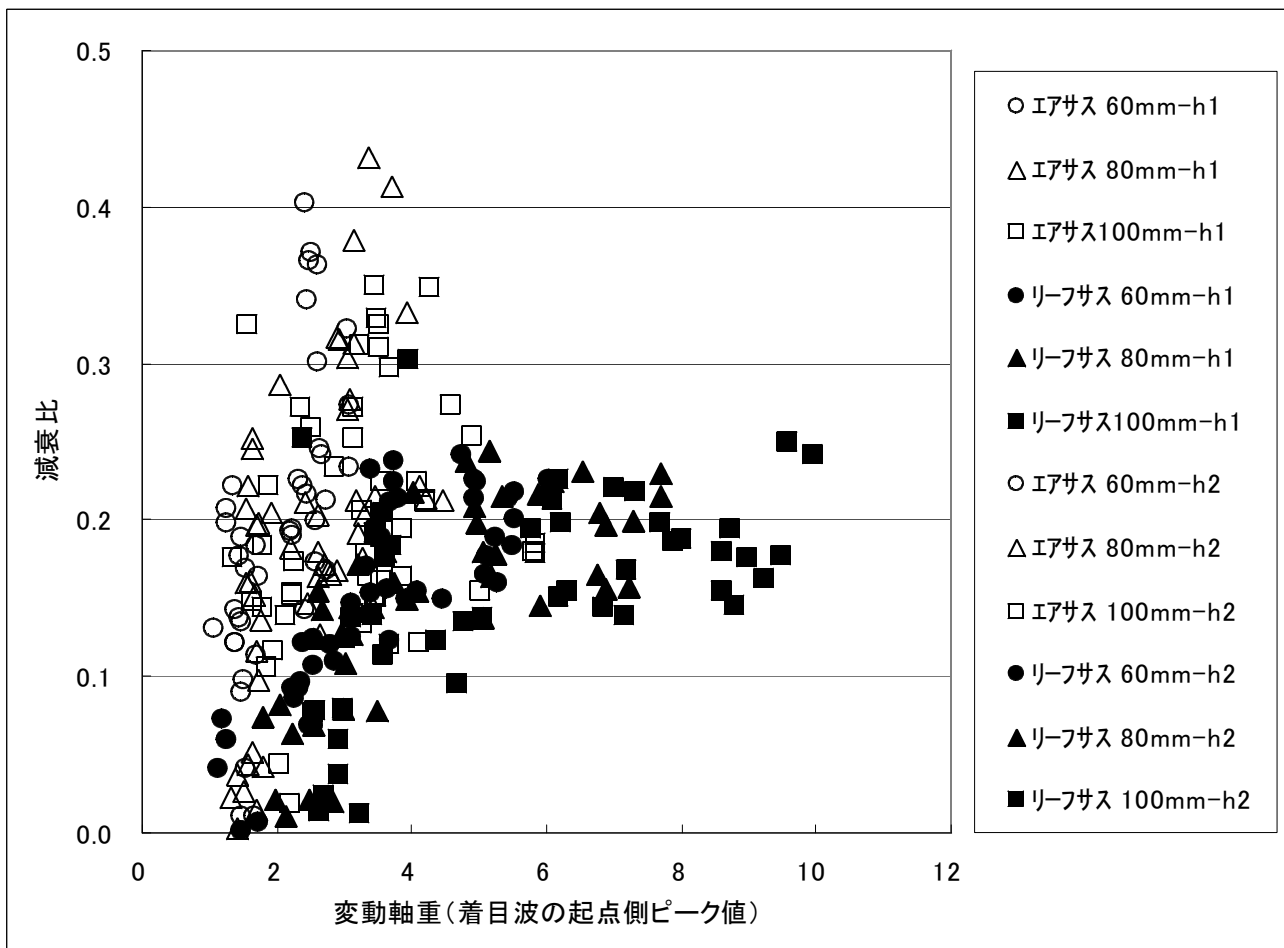


図-2.5.12 変動軸重と減衰比の関係 (第1、2減衰比)