



(74)

:

(54) 가

80) (20) 가 가 (45)(50) (10)  
 (45)(50) 가 , (80) (20) 가 (65) (

3

, , , 가 ,

가 (track) 가 (guideway)

가 가 가 가  
 가 가 가  
 (scrub force)

가 .



40, 2 가 35( 1) 45 1  
 20 가 22 45, 50 가  
 22 45 1 A  
 50 2

45, 50  
 45a, 50a 45a, 50a

50a가 2 가 45, 50 22 24 45a  
 T 1 45 FSA 2 50 24 T RSA , FSA R  
 SA  
 a 20 가 45, 50 45a, 50  
 70 65 20

45a 1 45 45 T 1 45a  
 T LW R F LW 2 50  
 50a R 50a LW  
 (William F. Milliken and Douglas L. Milliken) 1995 (the Society of Automotive Engineering International) (Race Car Vehicle Dynamics)

FSA 24 , 1 45a AF  
 RSA 24 F 2 50a AR 45a 24  
 2 50a

3 , 35 ( 2) 70a, b, c, d 가  
 1 65 , 가 15

가 , 가 , 가 15 20 가 15 ,

3 , 가 1 1 65 20 1 65 가

15 10 1 1 65 20 1 65 가

15 1 1 L1 65가 20 67 가 , 1

20 45 75 75 78 가 77 2 가 46 1

75 .

40 ( 35 ) , 10

35 40 , 67

20 , 65가 1 20 65 L1 6

5가 20 20 , 20

80 , 85가 3 90 , 65가 65

가 20 20 20 1 45 , 45 1

45 2 1 FSA 65 . 35 1

85 1 65가 20 80

80 1 45 85 FSA( 2) AF ,

46 .

5 80 1 65 가 67 가 13

가 가 L 135 . 가 130 140 2 144 1 142

가 1 45 1 65 가 80 45

FSA , 67 AF( 2) 10 135 가 130 .

140 145 1 45 가 .

1 65 1 45 4

:2

a) 65 67 가 135 가  
 130;

b) 가 130 145 가 140;

c) 140 1 45 145;

d) 1 45 67 가 150 .

1 45 1 1 46 가 , 160 1 45  
 1 167 1 45 46 2 169 160 160 가  
 1 2 165 170 가 . 160 2 170 1 172  
 2 46 65 1 46 170 45 45  
 160 46 1 46 65 1 45  
 가 65 1 46 . 45

85 가 130 L , 3 80 ,  
 가 130 L 85 2 , 3

85 가 80 1  
 45 , 85가 90 , 135  
 20 80 3 B C  
 45 46a . 2 45a

2 , AF  
 F , FSA , AR 45 R .  
 50 , RSA .

3 , 80 85  
 가 , 135 95 .

1 3 20 10 A  
 10 , 2 22  
 , 80 45, 46 , ,  
 1 45 2 50 .

80 85 20 가 65  
 45 .

85 80  
 50  
 85 , 85  
 4 5  
 가 . 4 5  
 4 5 3 3  
 , 45 3 , 4 5  
 ,  
 205 가 200 . 가 205 215a, 215b 210a 210b  
 205 가 200 220 205 215a, b  
 205 200 2 217a, b 225a, b  
 205  
 75 245 240  
 1 65 205 250a 252 1  
 65 254 250 205 가  
 250 67  
 3 가 85 , 3  
 85 4  
 가 , 가  
 , 가 , 가

(57)

1.

가 가

가

가

가

1

1

가

a)

1

1

1

가

;



6.

2 ,

가 가 , 1

7.

2 ,

가 1 , 3 2 , 3  
가 .

8.

1 ,

가 가 ,

9.

8 ,

10.

8 ,

11.

1 ,

0 .

12.

1 ,

가 , 1 2

(Ackermann)

13.

1 ,  
가 4 가 .

14.

1 ,  
가 가 가 , 가  
2 가 가 .

15.

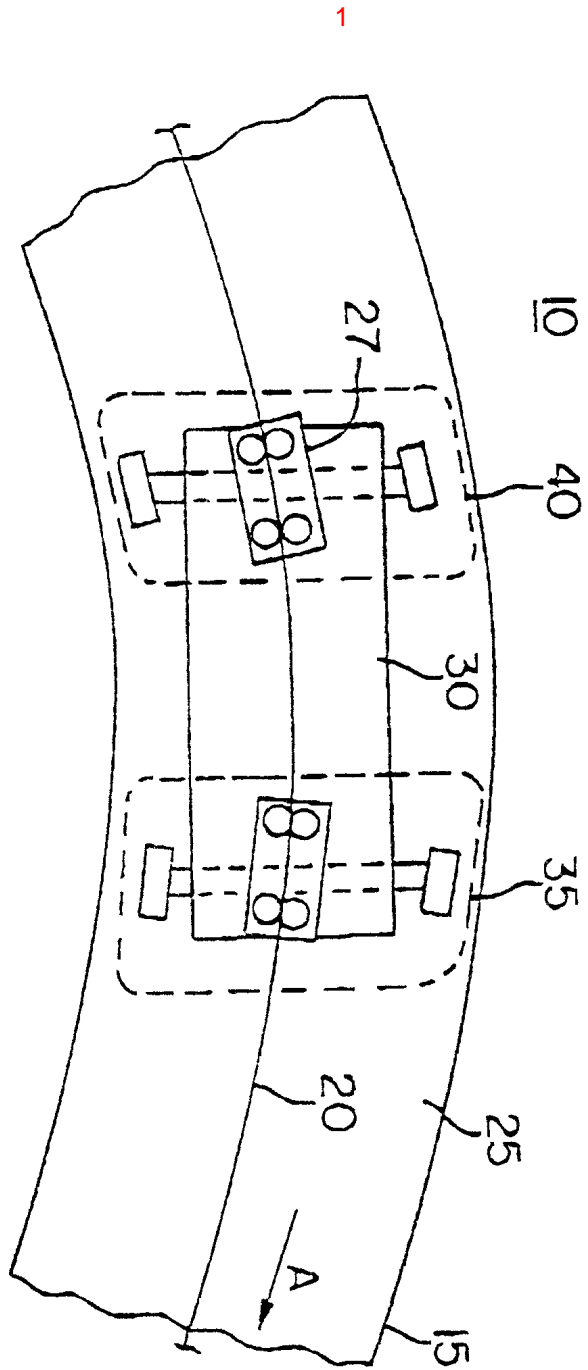
1 ,  
2 2 2 가 ,  
.

16.

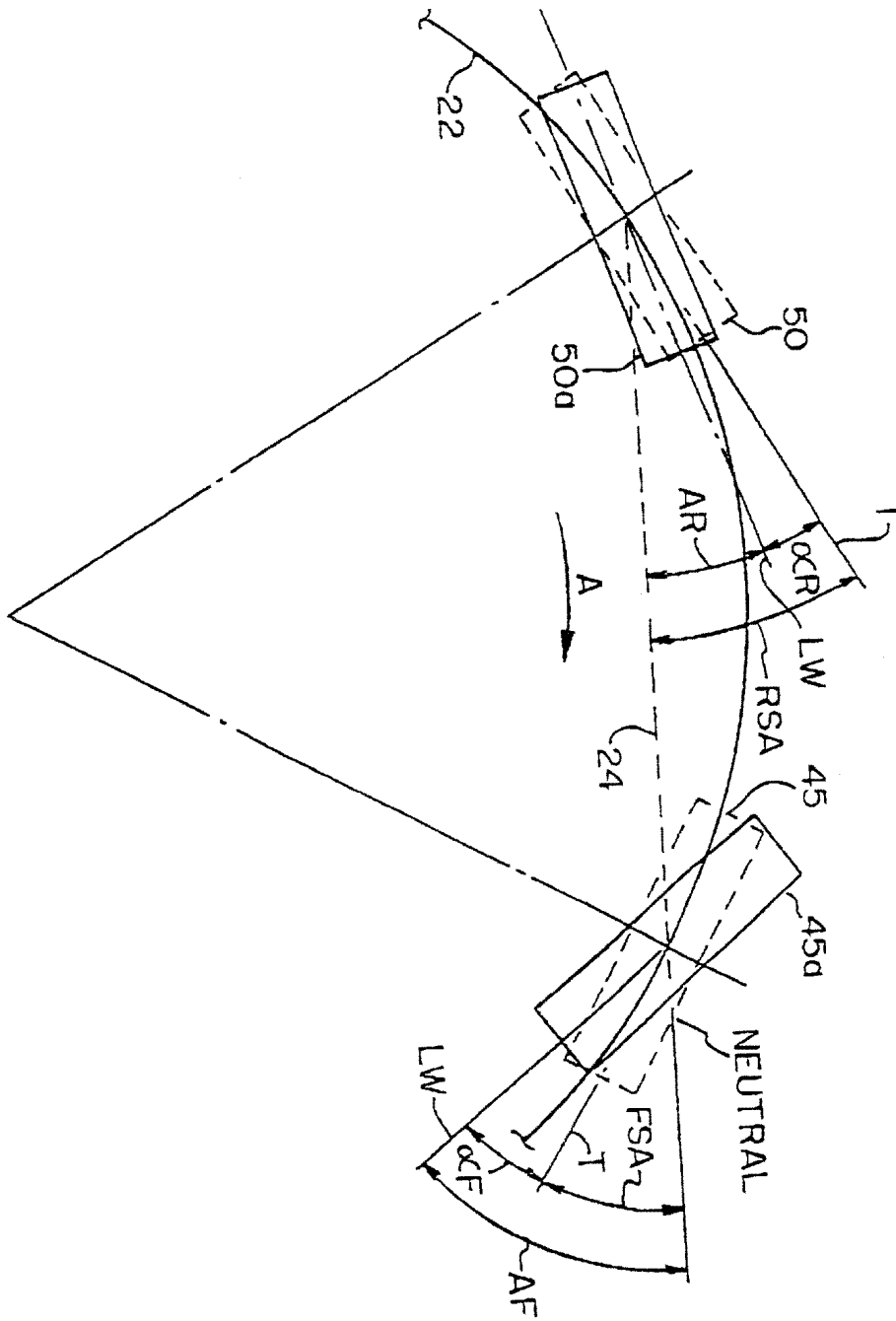
15 ,

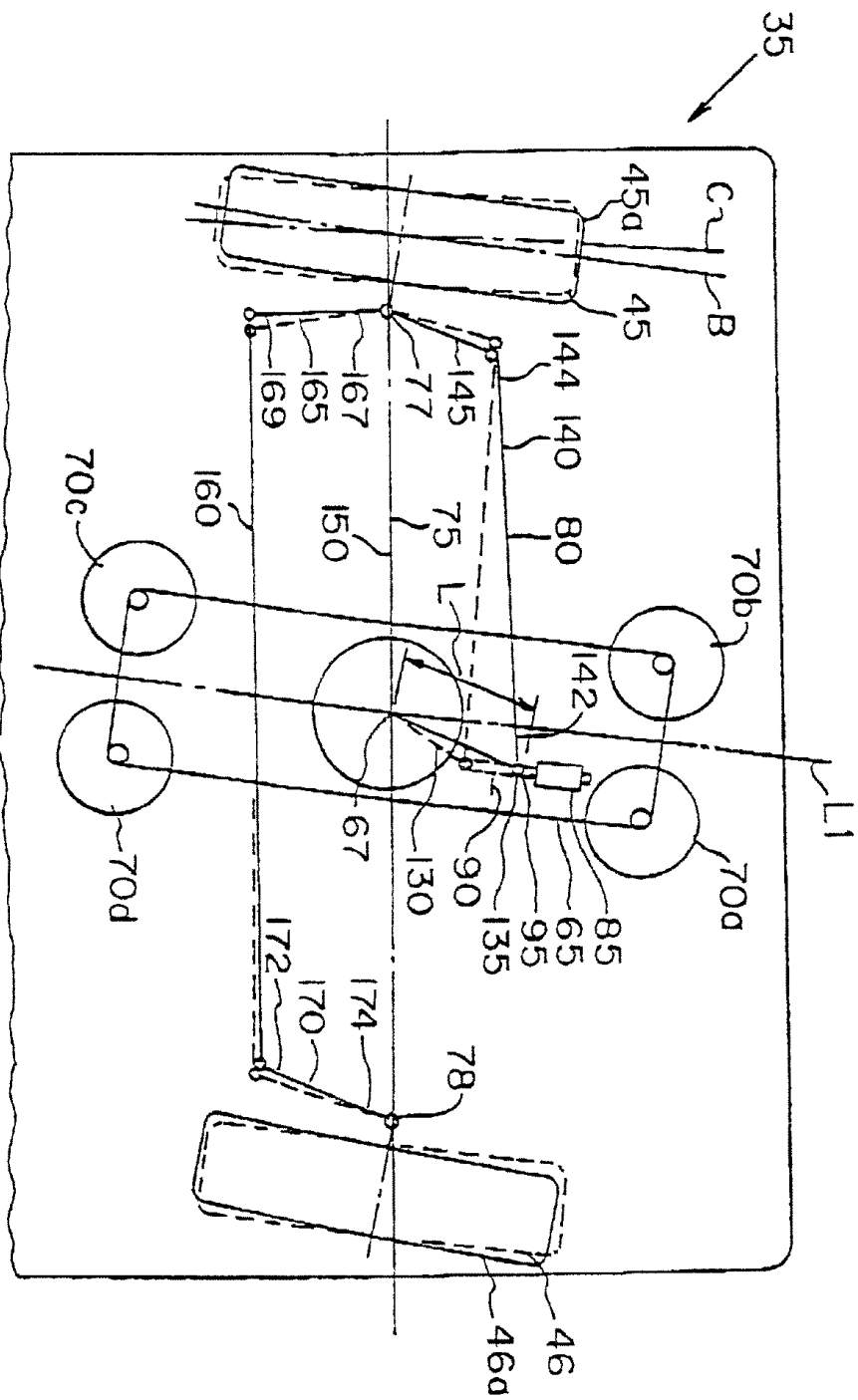
17.

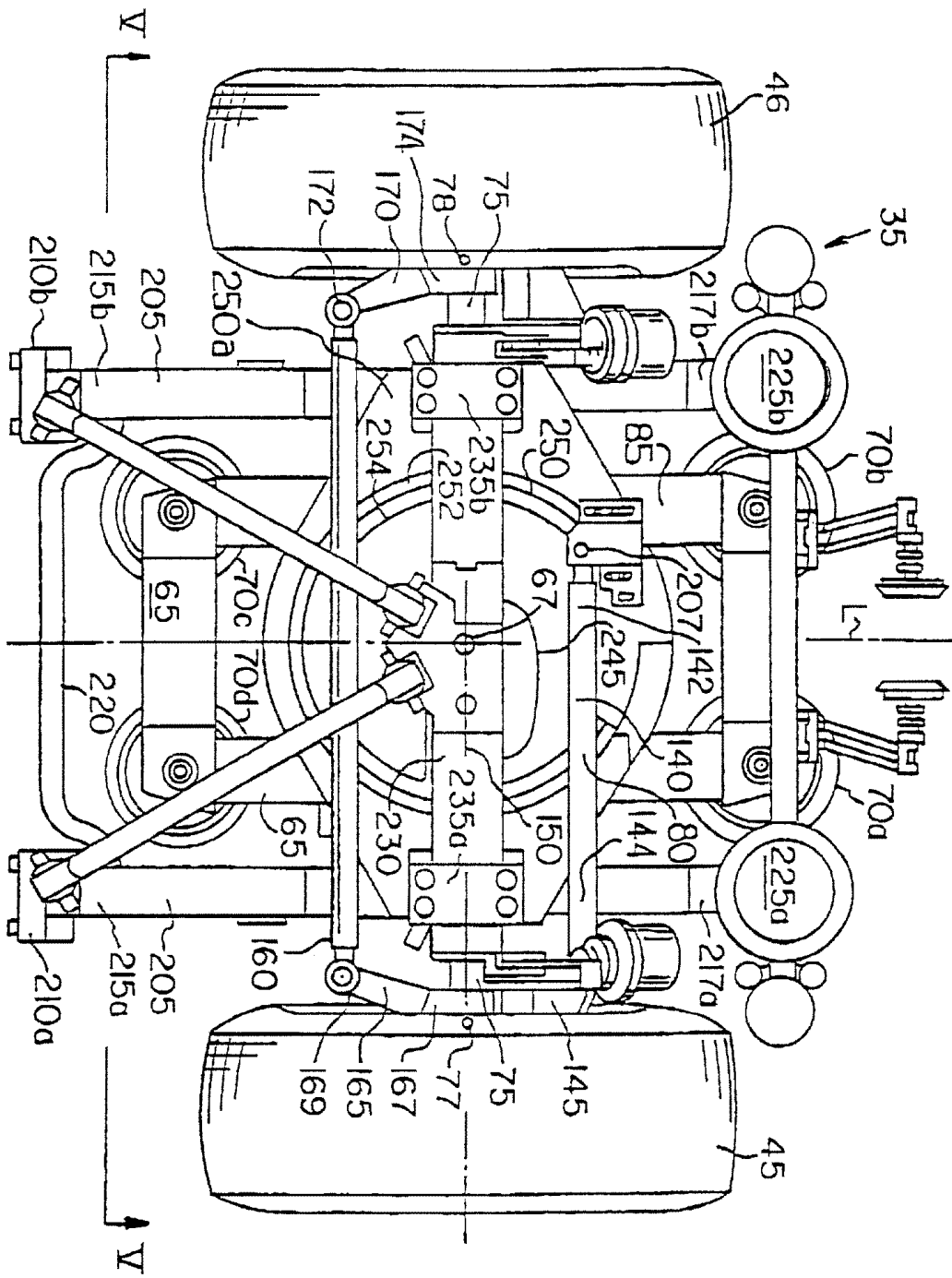
16 ,



2







5

