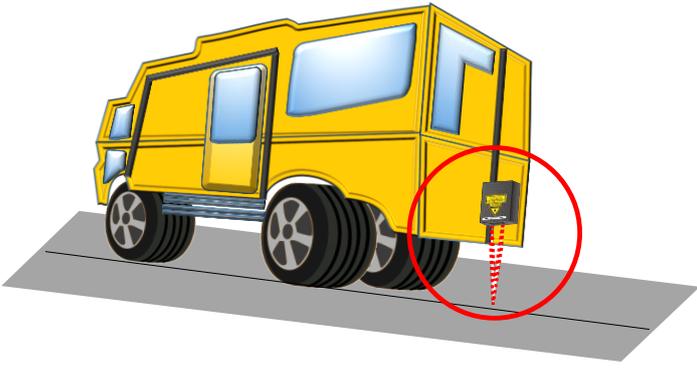
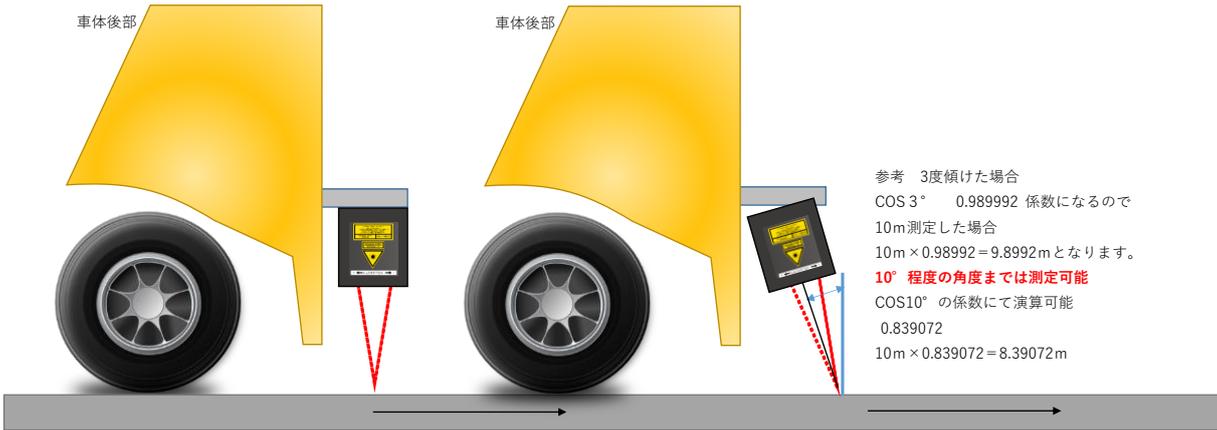


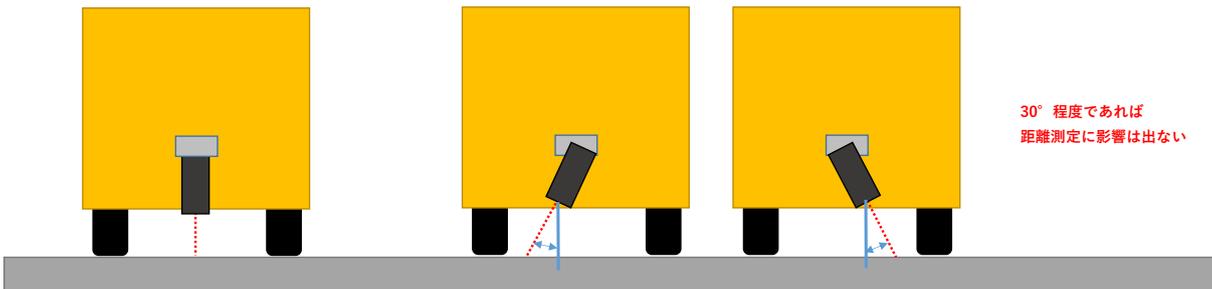
測定イメージ



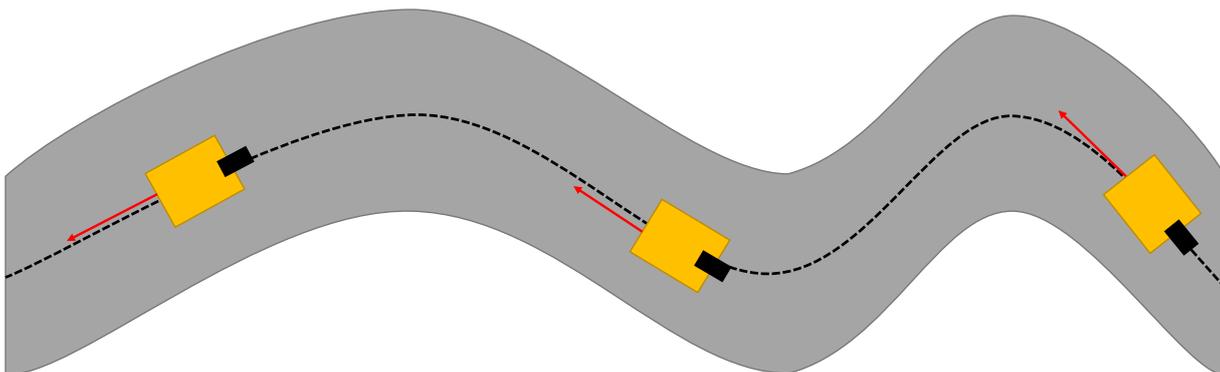
側面より 理想 レーザーが直角に当たる様にする



裏面より 理想 車体の中央に設置



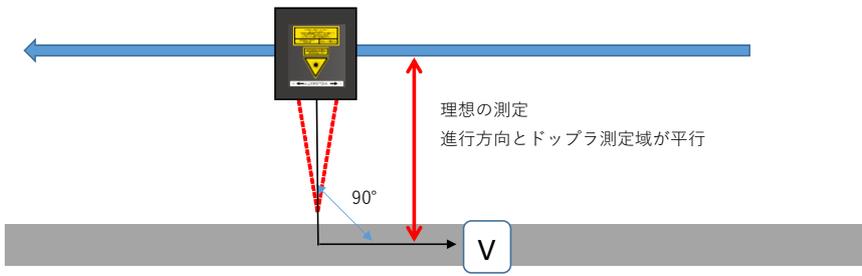
測定には路面よりの散乱光が受光出来る事が条件となる



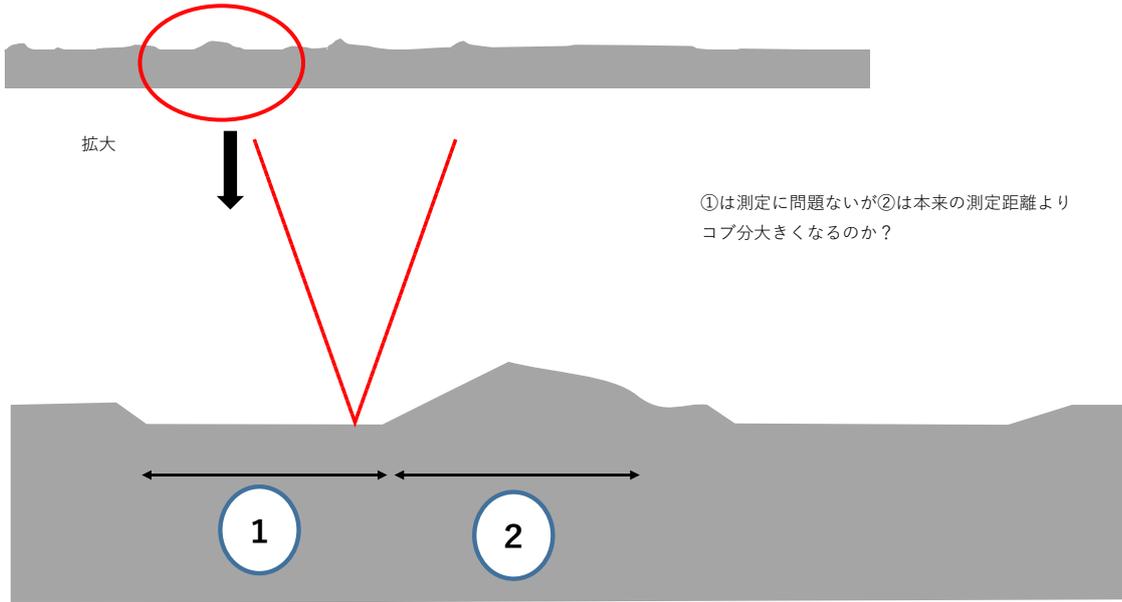
弊社のLDV車速計は上記条件を満たしていただければ走った距離がそのまま測定値として反映されます。
上記のような道路もそのまま測定が可能です。悪路・道路状況などは影響を受けません。

----- 測定した距離

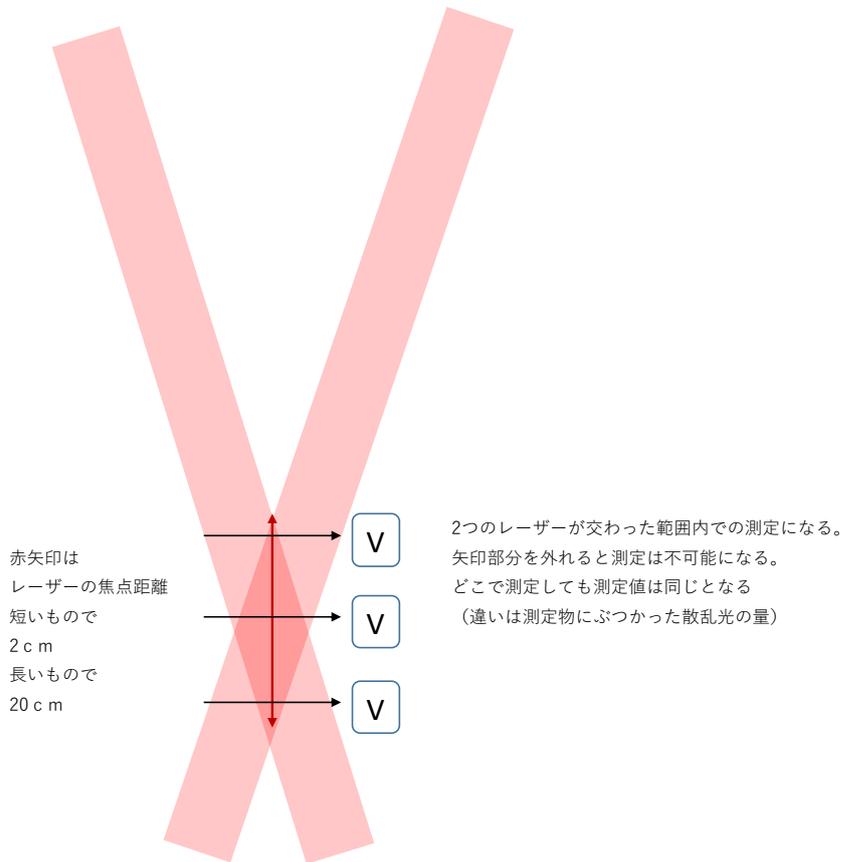
でこぼこ道でも測定に変換が無い理由



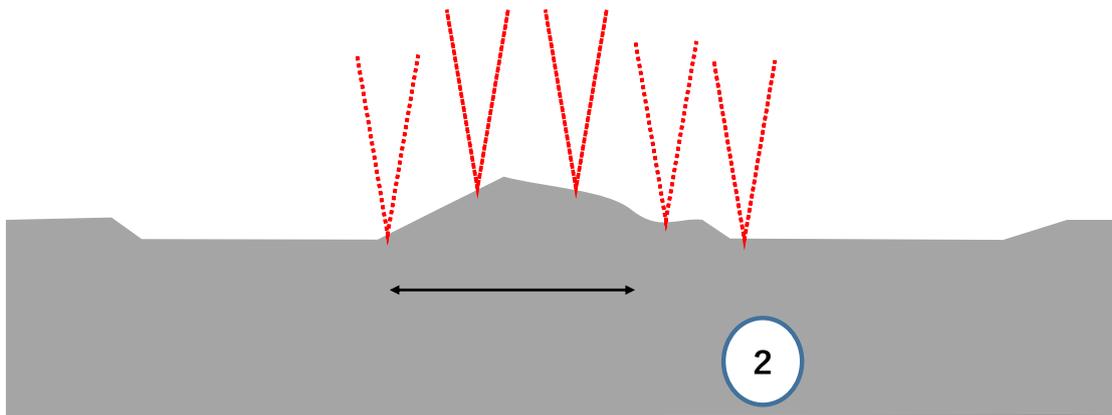
実際はデコボコしているのになぜLDV測定しても誤差にならないのか？



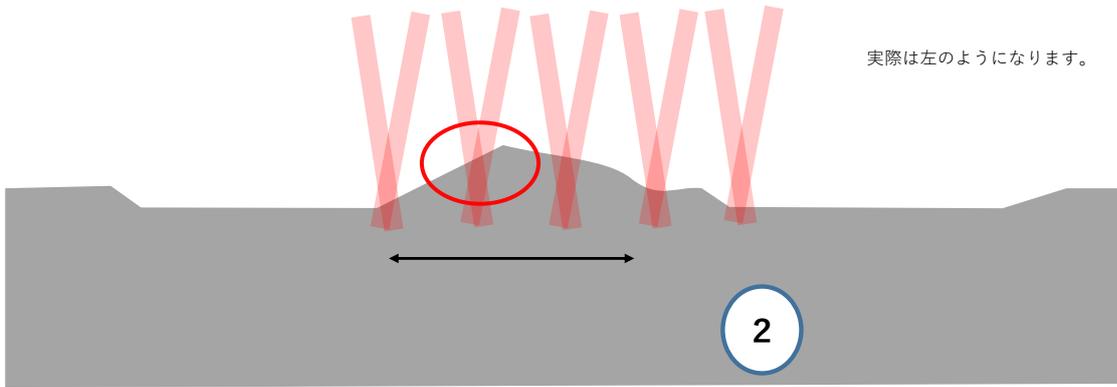
LDVのレーザー部を分解すると下記になる。



上記の為、先ほどの②項の測定については



上記のように測定しているわけではありません。

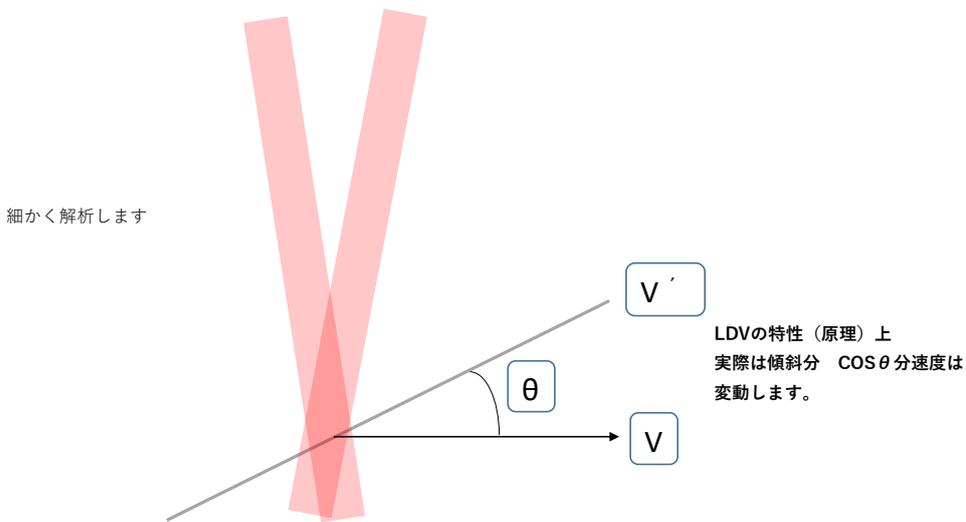


実際は左のようになります。



上から見たときのように測定しております。

さらに細かい部分の説明になります。



細かく解析します

LDVの特性（原理）上
実際は傾斜分 $\cos \theta$ 分速度は
変動します。

上記式としては

$$V = V' \cdot \cos \theta \quad \text{となります。}$$

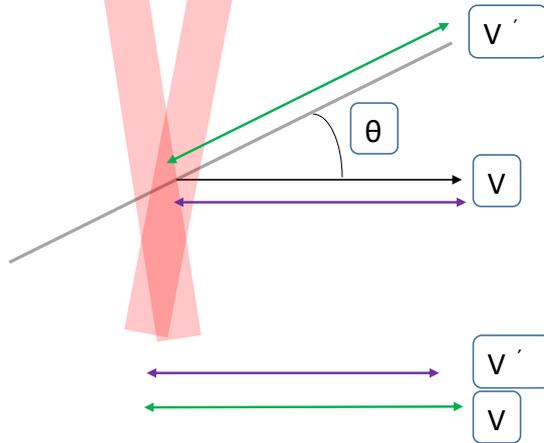
例えば10 kmで進んでいたとして、レーザーを10度傾けた状態で測定を行うと
 $10 \cdot \cos 10^\circ = 8.390715291 \text{ km}$ となります。

上記速度はあくまでレーザー特性上です。

続いて通常の速度の求め方を表記します。

速度 = $\frac{\text{距離}}{\text{時間}}$ になります。

続いて



距離としては傾斜面の
 V' の方が長くなります。

$\cos \theta$ 分距離は長くなります。

上記式としては

$$V' = \frac{V}{\cos \theta}$$

となります。

測定距離は長くなっております。

上記2つの式を混ぜると

$$V = V' \cdot \cos \theta$$

$$\Rightarrow V = \frac{V}{\cos \theta} \cdot \cos \theta \Rightarrow V = V$$

となります。

結果的にはLDVはVしか測定が出来ないものになります。

