

符号	说明	单位
ρ	极径	m
d	螺距	m
θ	极角	rad
$(\rho_0(t), \theta_0(t))$	龙头前把手第 t 秒在极坐标系中的位置	(m, rad)
v_0	龙头前把手前进速度	$m \cdot s^{-1}$
$(\rho_i(t), \theta_i(t))$	第 i 节板凳的后把手中心第 t 秒在极坐标系中的位置	(m, rad)
l_i	第 i 节板凳前把手中心与后把手中心之间的距离	m
$v_i(t)$	第 i 节板凳的后把手中心在第 t 秒时的速度	$m \cdot s^{-1}$
w	板凳板宽	m
h	板凳把手中心离最近的板头距离	m
R	调头区域半径	m
r	后一段调头圆弧半径	m