Concentrarci sul gerarchico.

sappiamo la velocità istantanea. Strategie probabilistiche.

Iniziamo con capire come superare un veicolo con velocità costante nel modo ottimale. E in curva?

Modello a bicicletta.

Iniziare con l’Indianapolis.

Considerare effetto scia.

Le macchine sono rettangole in figura, come biciclette. Dinamica di consumo per il longitudinale.

Dinamica laterale con biciclette. Input: Velocità e sterzo. Massa tempo-variante. Ha come uscita la velocita laterale e yaw rate. Considerare i robot, absolute frame e integratore. Modello che data la velocità ci dice quanta energia stiamo usando. Considerare attriti statico volvente, aerodinamico. Il coefficiente aerodinamico dipende dalla configurazione dei veicoli.

Massa\*accelerazione = forza motrice - attriti

Forza motrice meno attriti.

Analisi dei consumi relativi all’effetto scia, attriti dinamici e volventi

VERIFICA SUL QUELLO CHE ABBIAMO FATTO

Usare blocchi predefiniti per il bicycle, capendo se è possibile integrarli.

Parametri modificati per alte velocità

Difficoltà tecniche..anche perché supporto non molto chiaro

Difficoltà effettiva nel modificare la massa: ci abbiamo provato

Se dice di fare il bicycle, continueremo a provarci

OTTERE UN AIUTO PRATICO