

BAB VI KESIMPULAN

Dengan menggunakan potong lintasan jalan yang dimisalkan sebagai suatu vektor dan dengan menggunakan operasi vektor, basis lintasan, transformasi orthogonal dan translasi dapat dibuat suatu lintasan jalan. Dengan persamaan lintasan jalan :

$$L_j = \lambda_0 (\lambda_1 s_1 + \lambda_2 s_2 + \dots + \lambda_n s_n)$$

dimana : λ_i = banyaknya lintasan yang sama (semacam) ; s_i = suatu potong garis lintasan jalan

Dapat ditentukan juga kedudukan titik titik beloknya, dimana titik beloknya adalah

$$T_n = T_{n-1} + s_n$$

serta panjang dari lintasan tersebut, dengan panjangnya adalah

$$|L_j| = \lambda_0 \sum_{i=1}^n |\lambda_i s_i|$$

dimana $|s_i|$ = panjang potong lintasan ke i

LAMPIRAN

Tabel Rumus Gaya hambatan untuk Kendaraan Bermotor

(Sumber : Taborek, 1957 dan Society of Automotive Engineers, 1974)

$$F_h = k_1 T + k_2 T V + k_3 C A V^2$$

dimana : F_h = tahanan tetap , Newton

T = berat , Ton

V = kecepatan , km / jam

C = paramater tahanan

A = luas penampang maksimum , m^2

k_i = konstanta .

Harga konstanta k_i adalah

Mobil : $k_1 = 98,066$

$k_2 = 0,609$

$k_3 = 0,048078$

$C = 0,40$ s/d $0,65$

Bus : $k_1 = 98,066$

$k_2 = 0,609$

$k_3 = 0,048078$

$C = 0,60$ s/d $0,70$

Truk : $k_1 = 74,530239$

$k_2 = 0,548434$

$k_3 = 0,036975$

$C = 1$