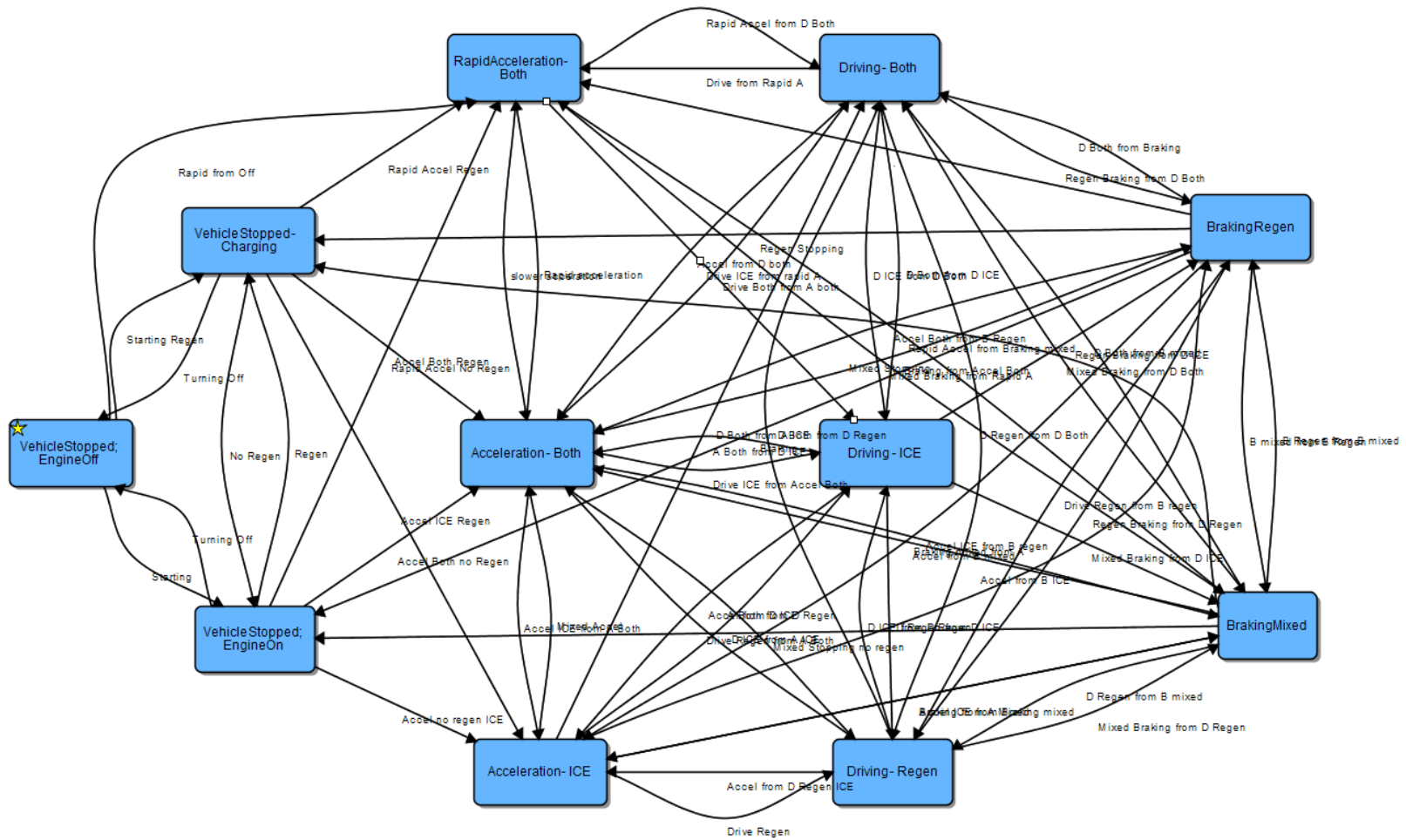


SEZNAM PŘÍLOH

<i>Příloha 1</i> Původní řídicí struktura.....	II
<i>Příloha 2</i> Podmínky přechodu mezi jízdními režimy	III
<i>Příloha 3</i> Zrychlení z 0 na 100 km/h - konvenční motocykl	IV
<i>Příloha 4</i> Zrychlení z 0 na 100 km/h - hybridní motocykl	V
<i>Příloha 5</i> Zrychlení z 60 na 130 km/h - konvenční motocykl	VI
<i>Příloha 6</i> Zrychlení z 60 na 130 km/h - hybridní motocykl	VII
<i>Příloha 7</i> Zrychlení z 60 na 150 km/h - konvenční motocykl	VIII
<i>Příloha 8</i> Zrychlení z 60 na 150 km/h - hybridní motocykl	IX
<i>Příloha 9</i> Sprint na 1 km - konvenční motocykl.....	X
<i>Příloha 10</i> Sprint na 1 km - hybridní motocykl	XI
<i>Příloha 11</i> NEDC - konvenční motocykl.....	XII
<i>Příloha 12</i> NEDC - hybridní motocykl.....	XIII
<i>Příloha 13</i> WLTC - konvenční motocykl	XIV
<i>Příloha 14</i> WLTC - hybridní motocykl	XV
<i>Příloha 15</i> WMTC - konvenční motocykl	XVI
<i>Příloha 16</i> WMTC - hybridní motocykl	XVII
<i>Příloha 17</i> Městský cyklus - konvenční motocykl.....	XVIII
<i>Příloha 18</i> Městský cyklus - hybridní motocykl.....	XIX
<i>Příloha 19</i> Mimoměstský cyklus - konvenční motocykl	XX
<i>Příloha 20</i> Mimoměstský cyklus - hybridní motocykl	XXI
<i>Příloha 21</i> Dálniční cyklus - konvenční motocykl	XXII
<i>Příloha 22</i> - Dálniční cyklus - hybridní motocykl	XXIII

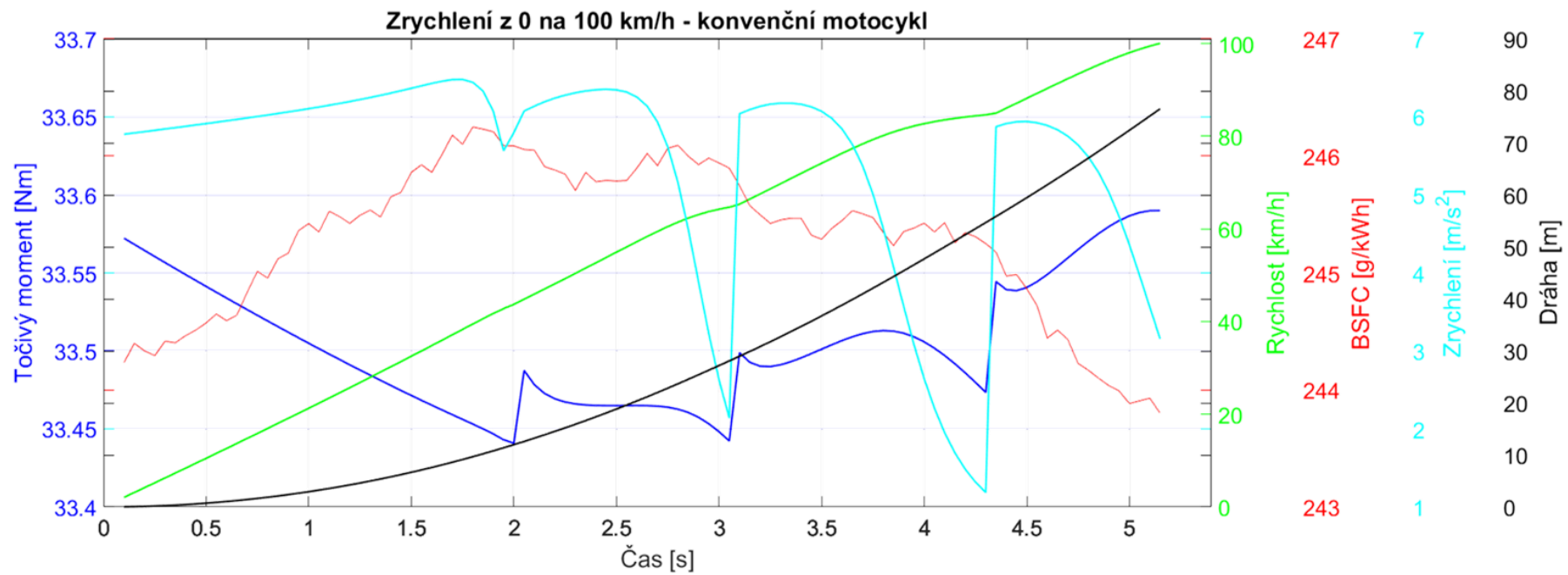
PŘÍLOHY



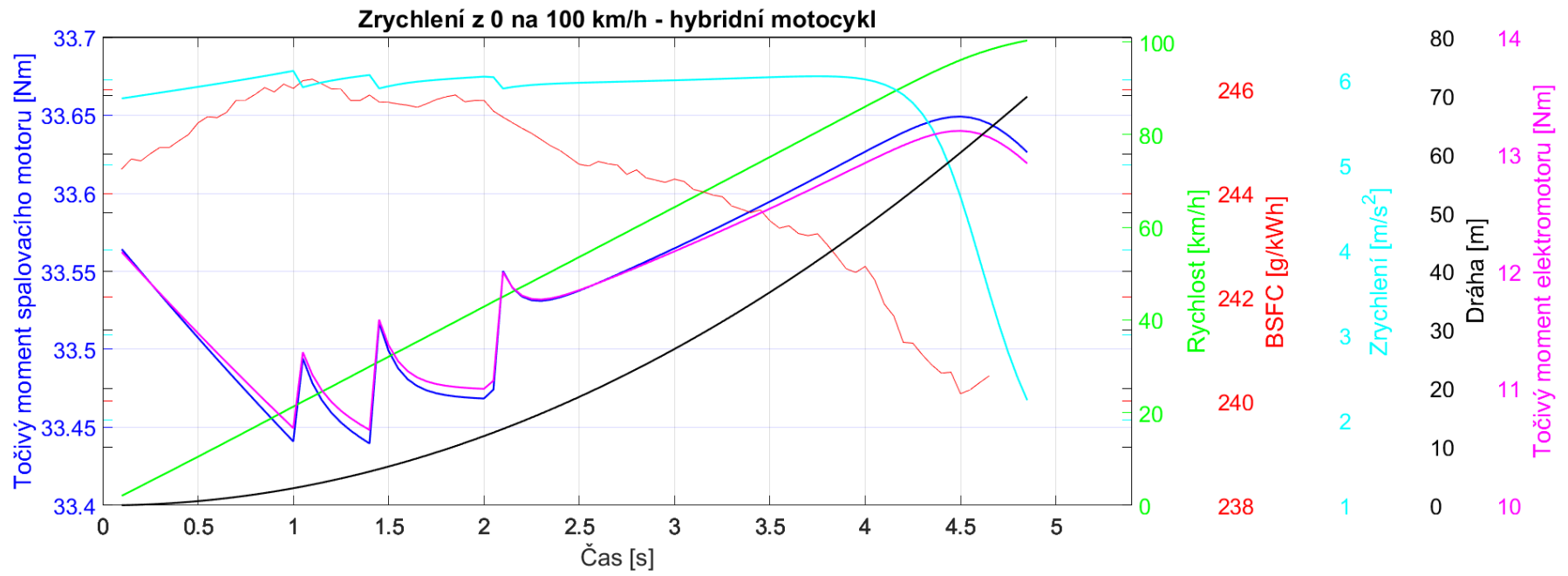
Příloha 1 Původní řídicí struktura

Transition Description	Transition Condition	Start state	End State
Stopped Charged	(ChargeState==0&&VehSpeed<0.5)\VehSpeed>0.5\AccelPos>1	2	1
EM Shutdown Accel.	SOC<=SOCnoTqAssist	3	4
Stabilization	VehAccel<0.2&&AccelPos!=100	3	5
Charging	SOC<=SOCLowerRegenLimit	5	6
Braking	DriverTorque<0\BrakePos>10&&VehAccel<-0.1	5	7
Regen Braking	VehAccel>-1&&VehAccel<0	7	8
Stopped Charging	VehSpeed<0.1&&SOC<0.6	1	2
Acceleration from 0	VehSpeed>0.5\AccelPos==100\DriverTorque>0	1	3
Re-Acceleration	VehAccel>=0.25\DriverTorque>=0.5*EngMaxTorque\AccelPos==100	5	3
Continuing	=DriverTorque>0\((AccelPos>0&&BrakePos==0)\VehAccel>=0&&BrakePos==0	7	5
Stopping	VehSpeed<0.5	7	1
Intensive Braking	VehAccel<=-1\BrakePos==100\VehSpeed<1\DriverTorque>0	8	7
No Charging	SOC>=SOCUpperRegenLimit\VehAccel<-0.2\VehAccel>0.2	6	5
Torque Assist	SOC>=SOCTqAssist\AccelPos>50	4	3
Starting	DriverTorque>0\EngineSpeed>1000\Gear!=0	9	1
Shut-down	EngineSpeed<1000\Gear==0	1	9

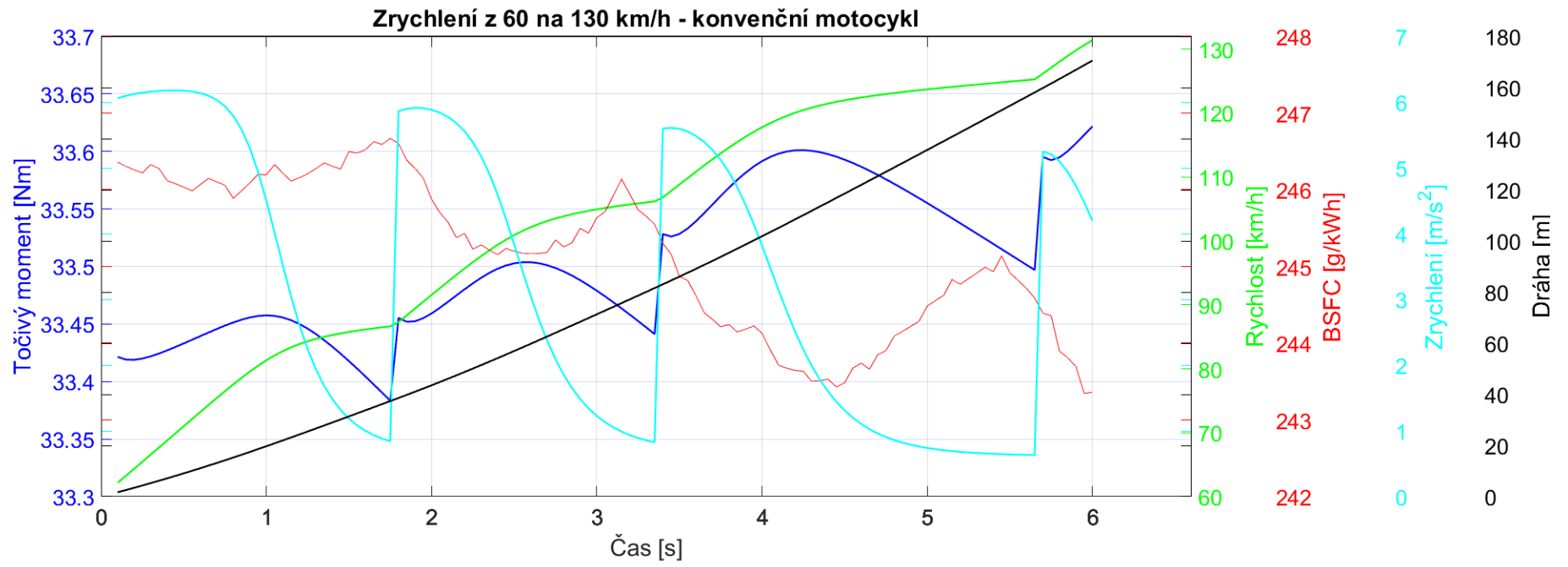
Příloha 2 Podmínky přechodu mezi jízdními režimy



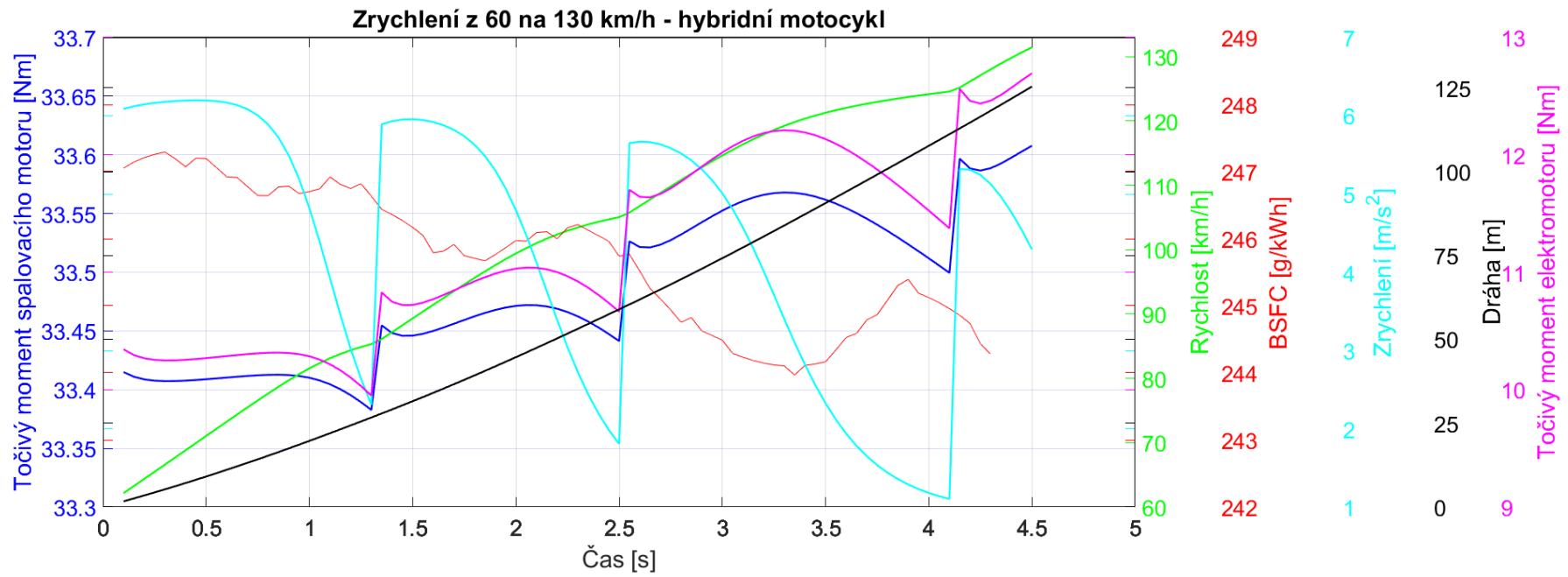
Příloha 3 Zrychlení z 0 na 100 km/h - konvenční motocykl



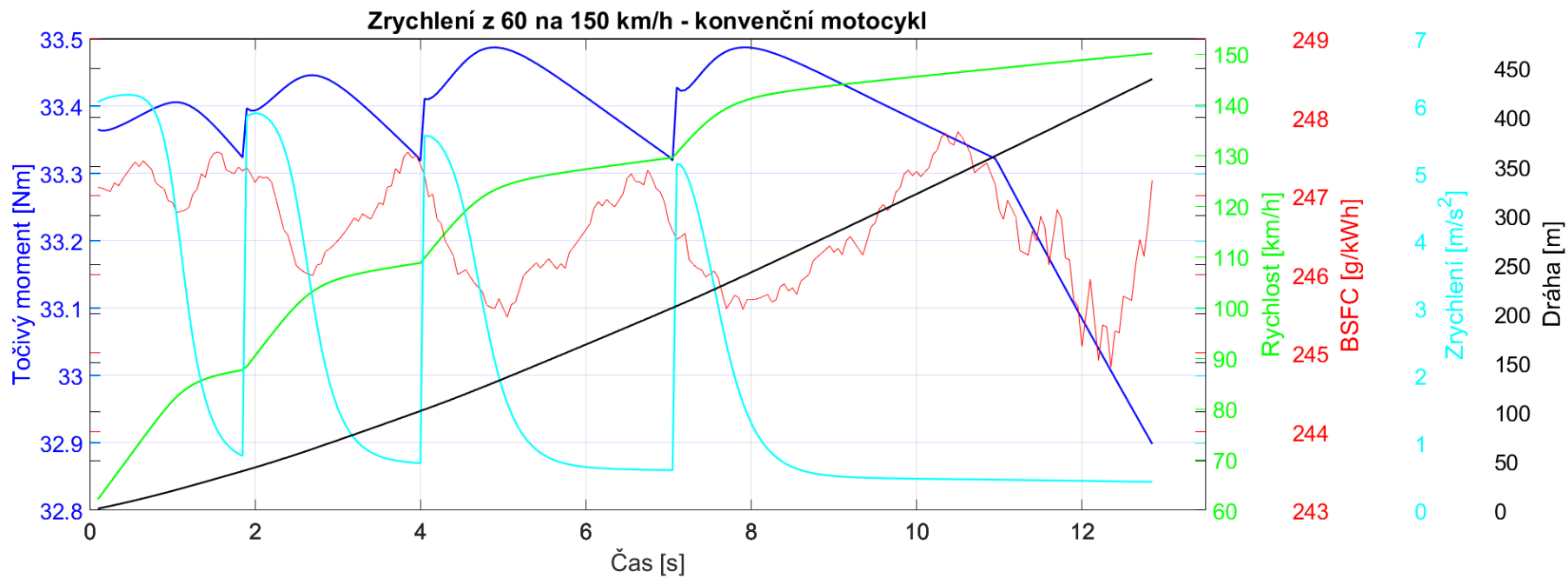
Příloha 4 Zrychlení z 0 na 100 km/h - hybridní motocykl



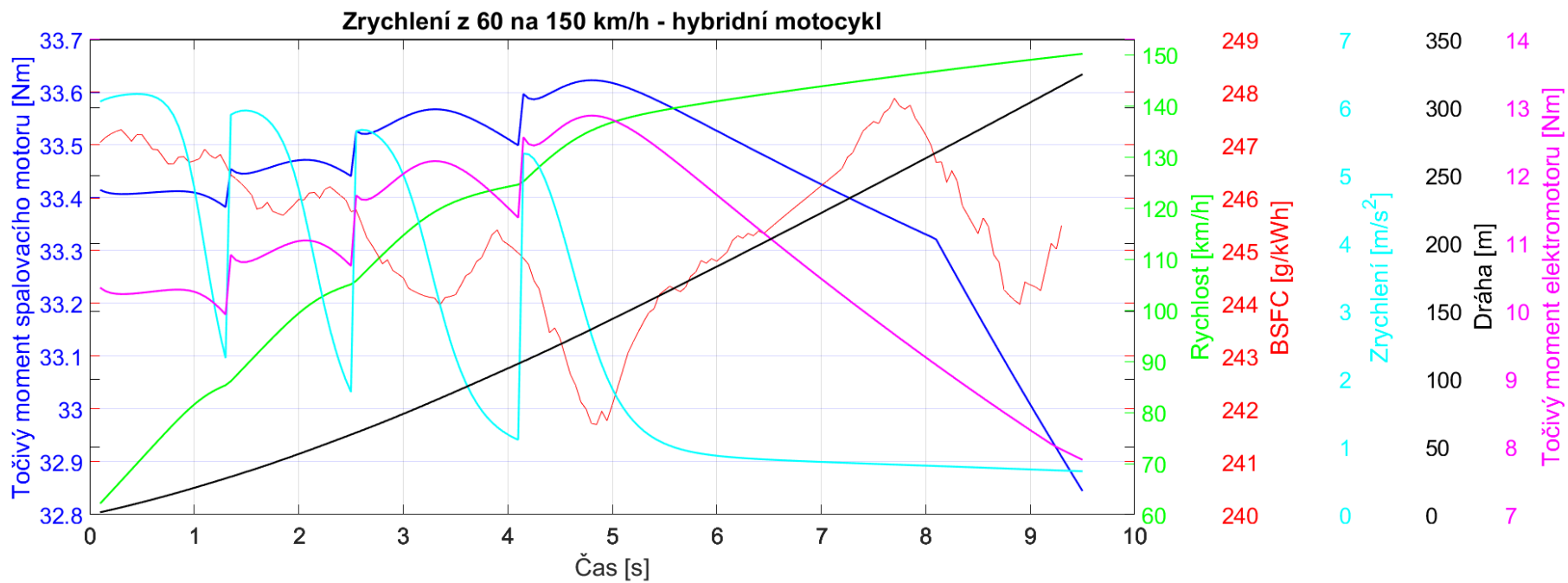
Příloha 5 Zrychlení z 60 na 130 km/h - konvenční motocykl



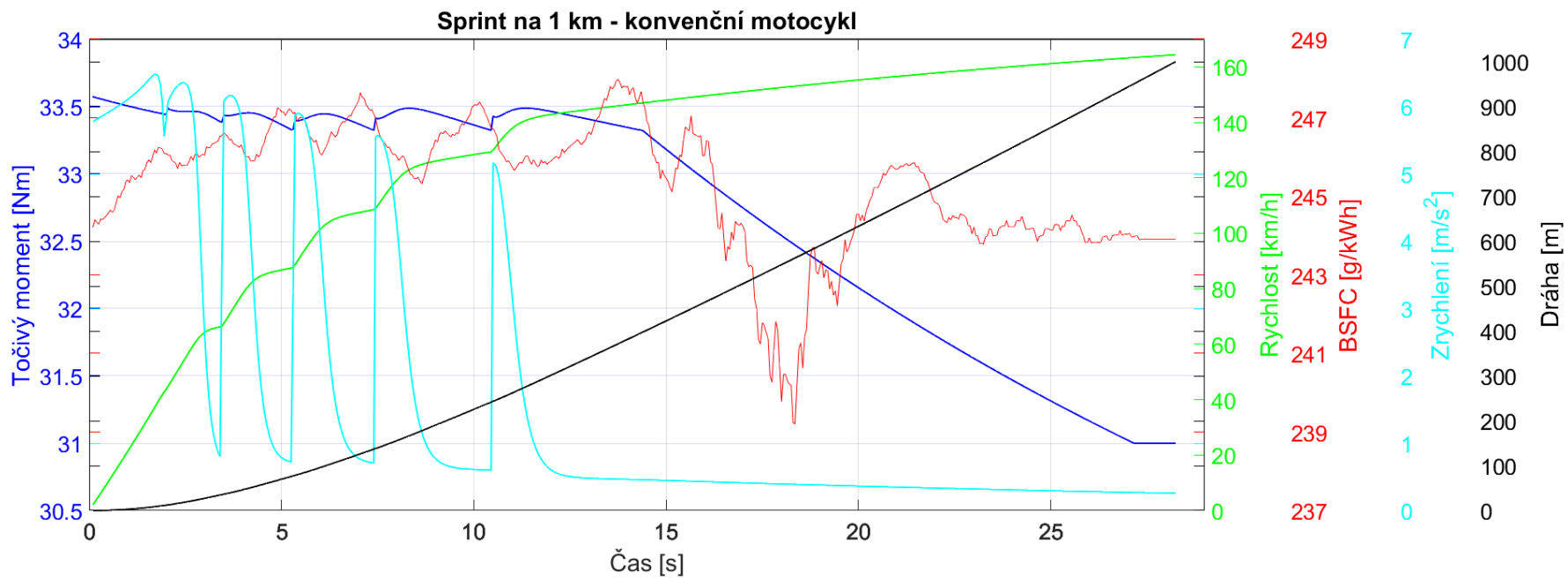
Příloha 6 Zrychlení z 60 na 130 km/h - hybridní motocykl



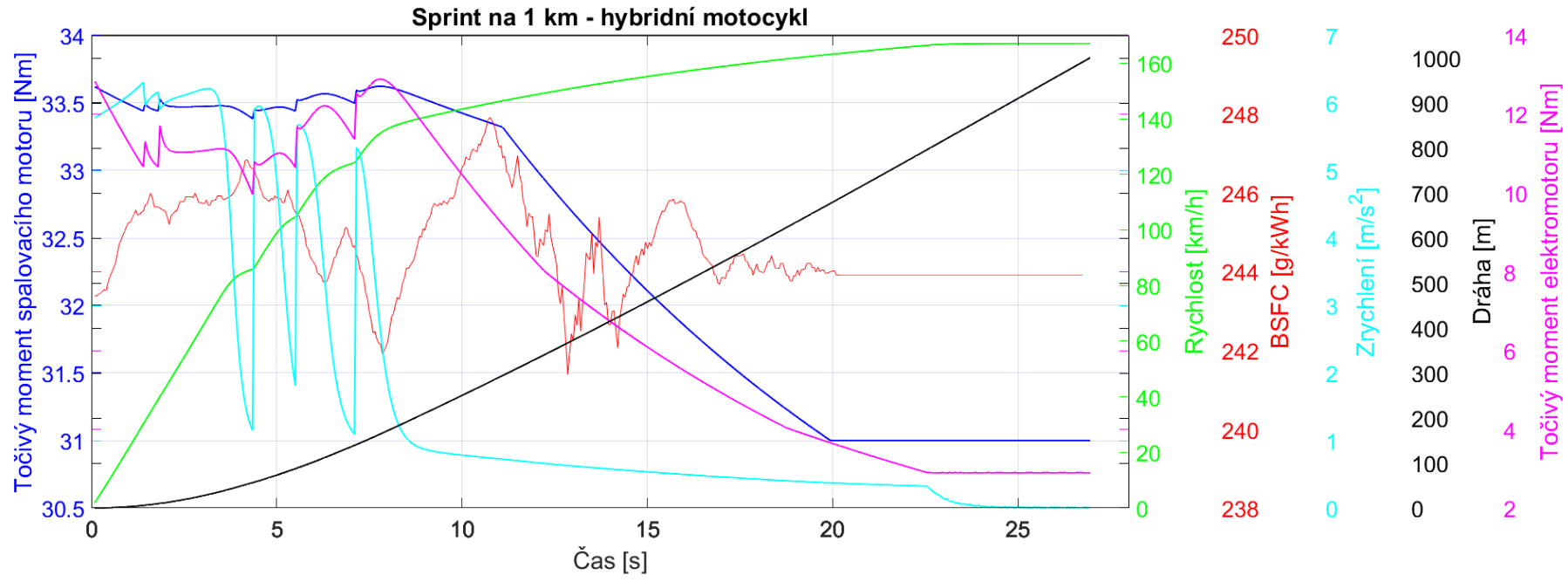
Příloha 7 Zrychlení z 60 na 150 km/h - konvenční motocykl



Příloha 8 Zrychlení z 60 na 150 km/h - hybridní motocykl

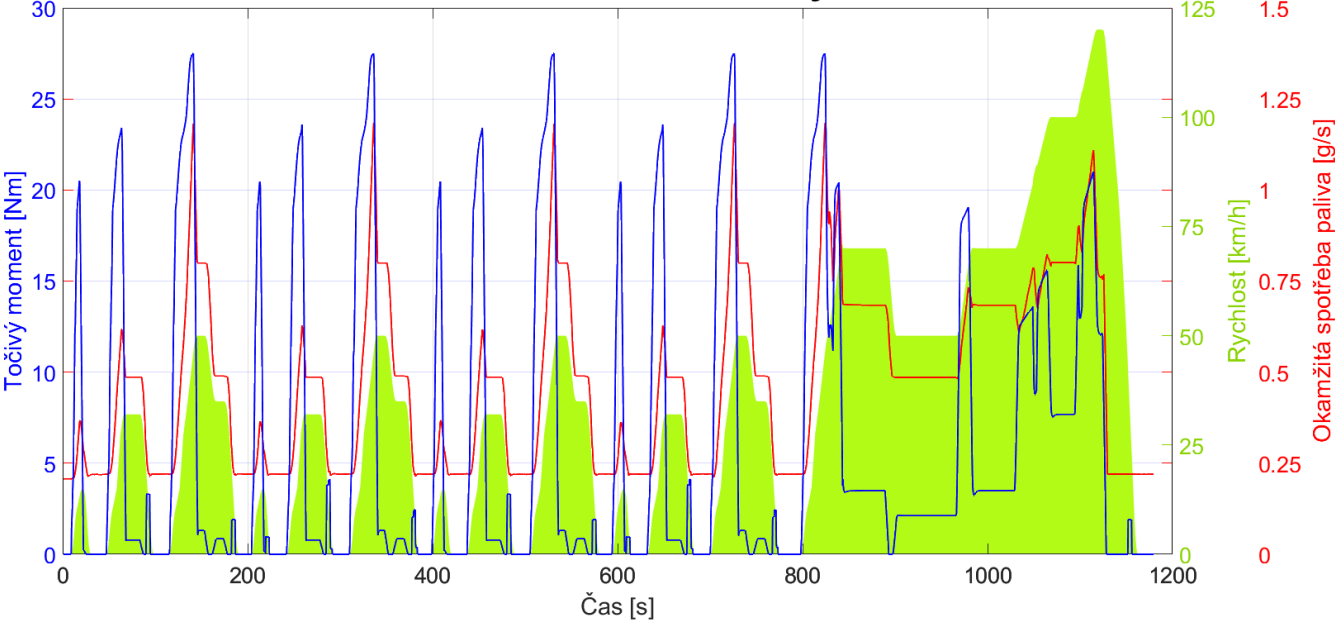


Příloha 9 Sprint na 1 km - konvenční motocykl



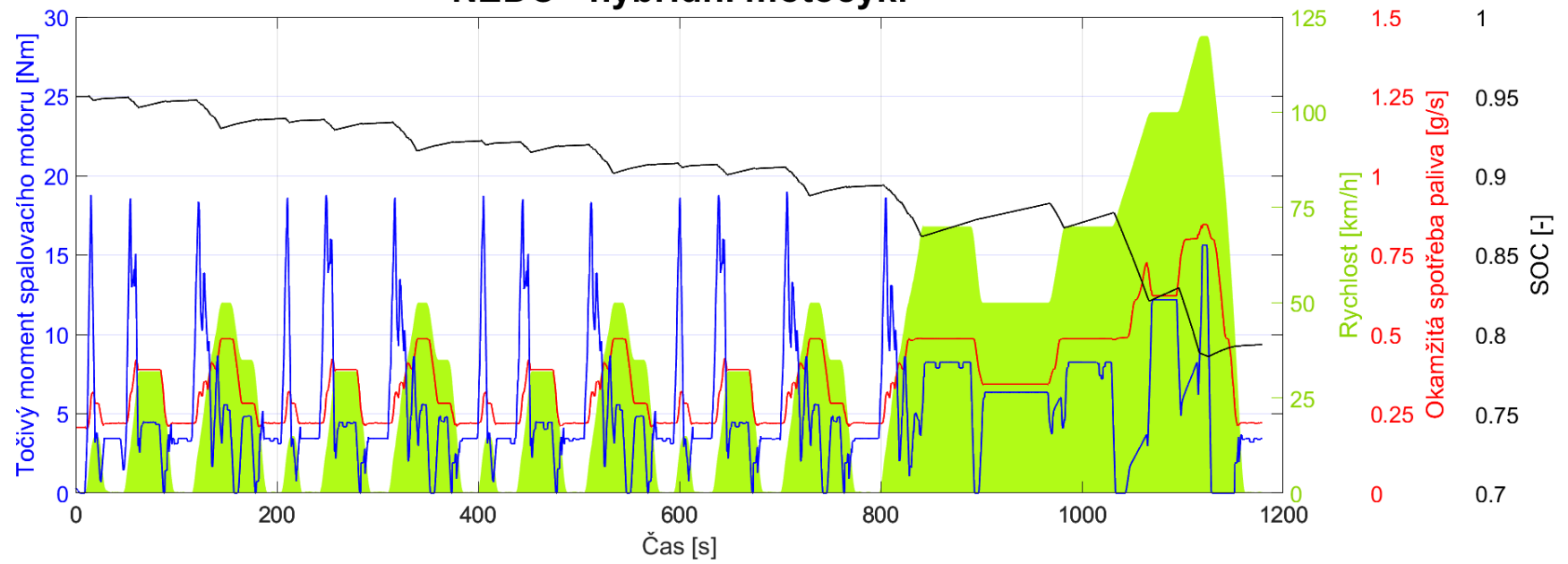
Příloha 10 Sprint na 1 km - hybridní motocykl

NEDC - konvenční motocykl



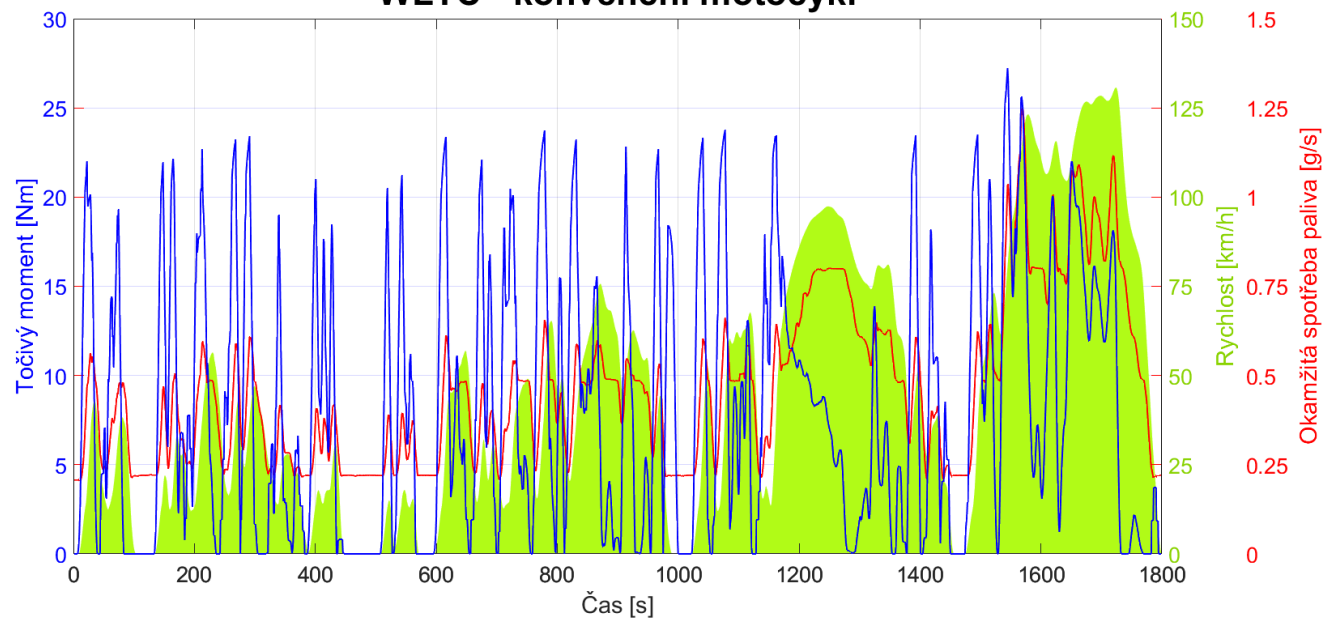
Příloha 11 NEDC - konvenční motocykl

NEDC - hybridní motocykl



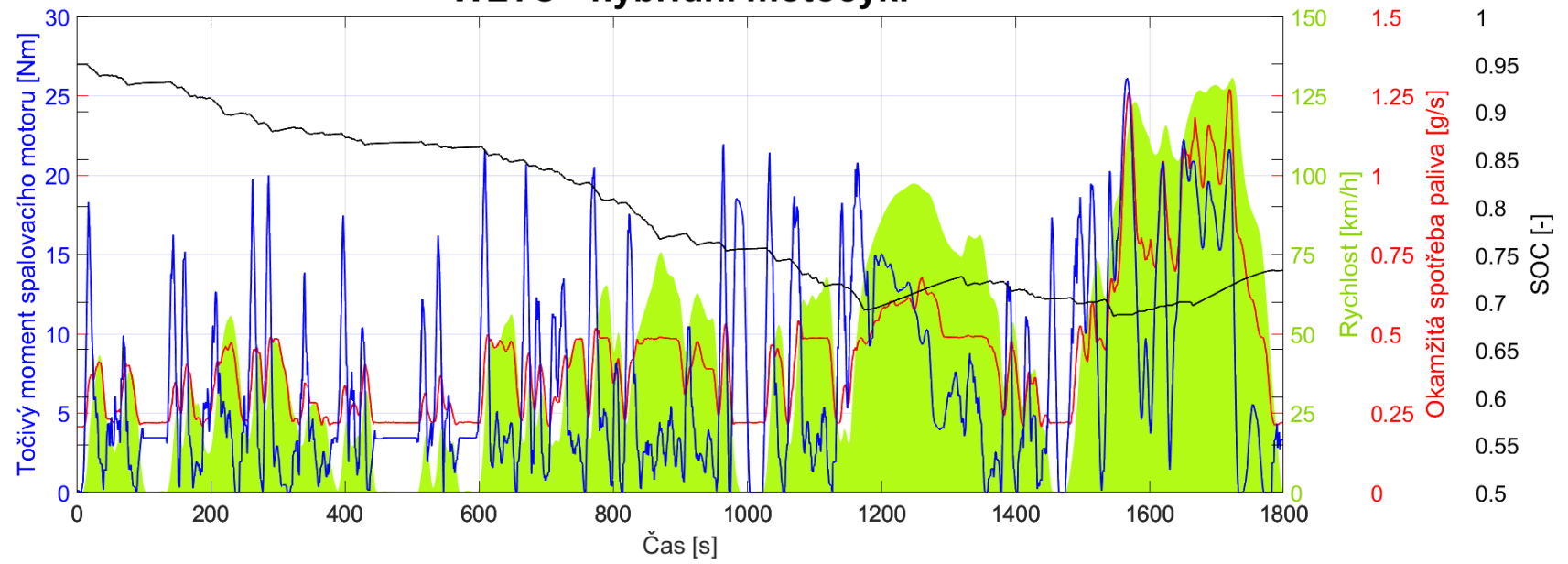
Příloha 12 NEDC - hybridní motocykl

WLTC - konvenční motocykl



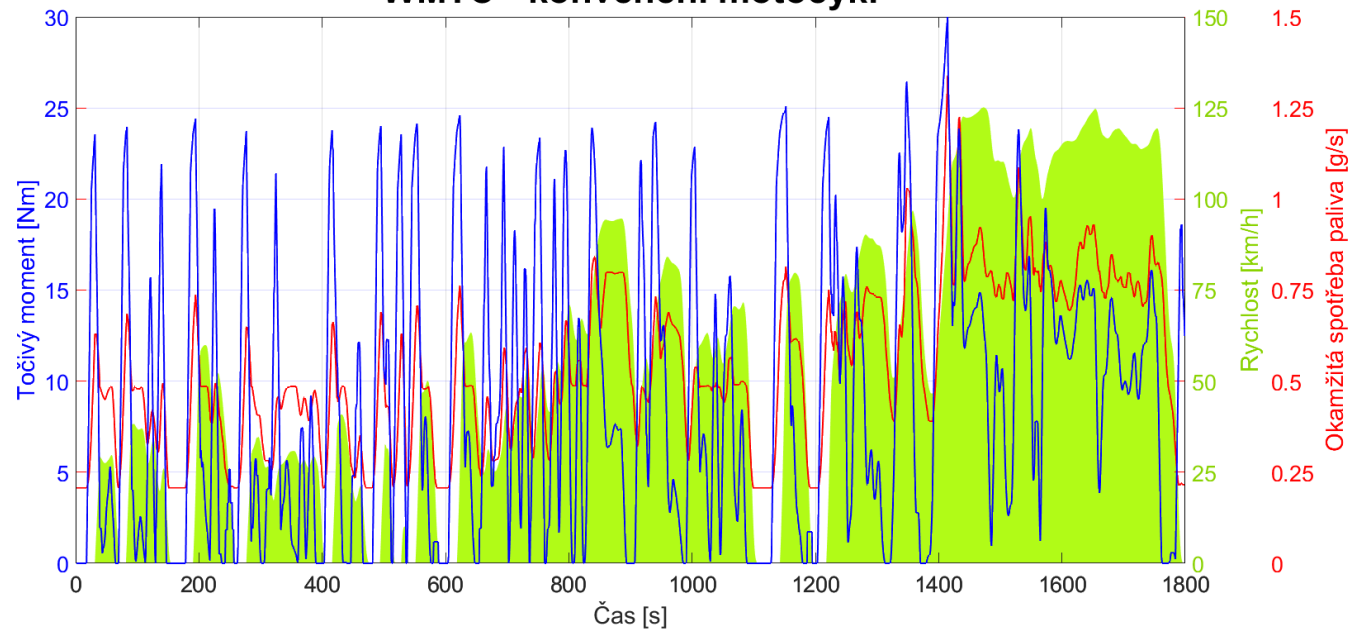
Příloha 13 WLTC - konvenční motocykl

WLTC - hybridní motocykl



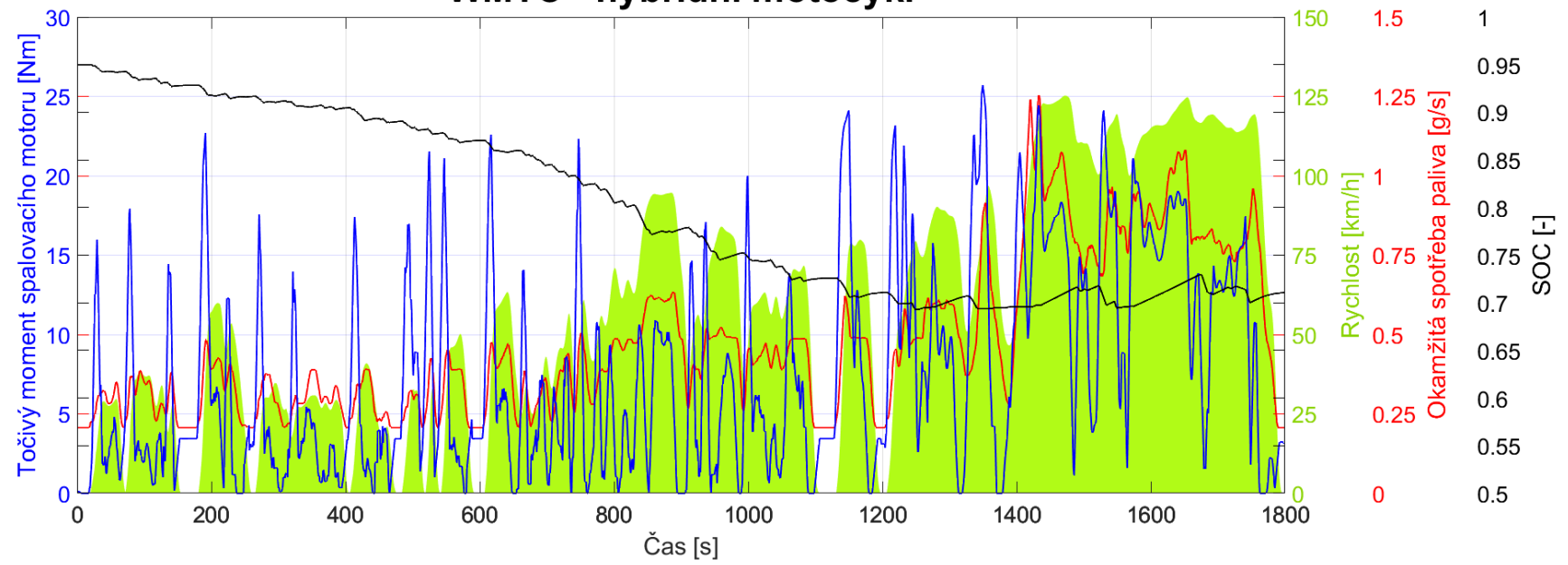
Příloha 14 WLTC - hybridní motocykl

WMTC - konvenční motocykl



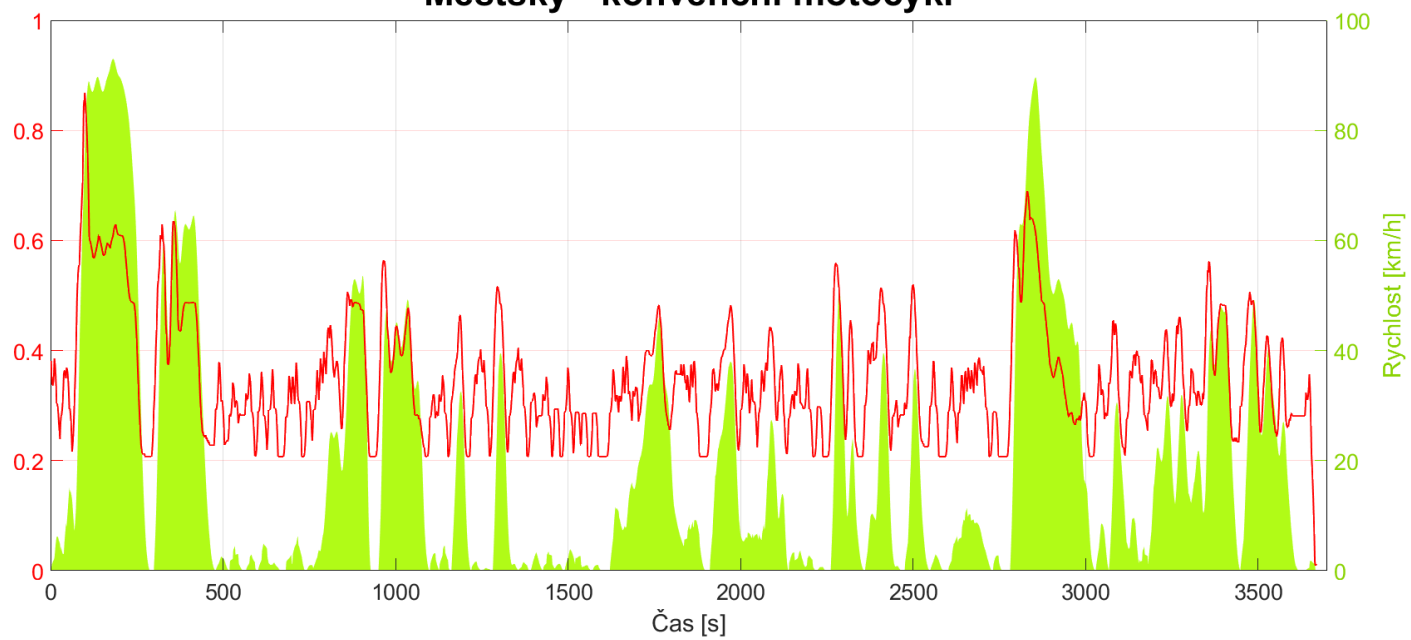
Příloha 15 WMTC - konvenční motocykl

WMTC - hybridní motocykl



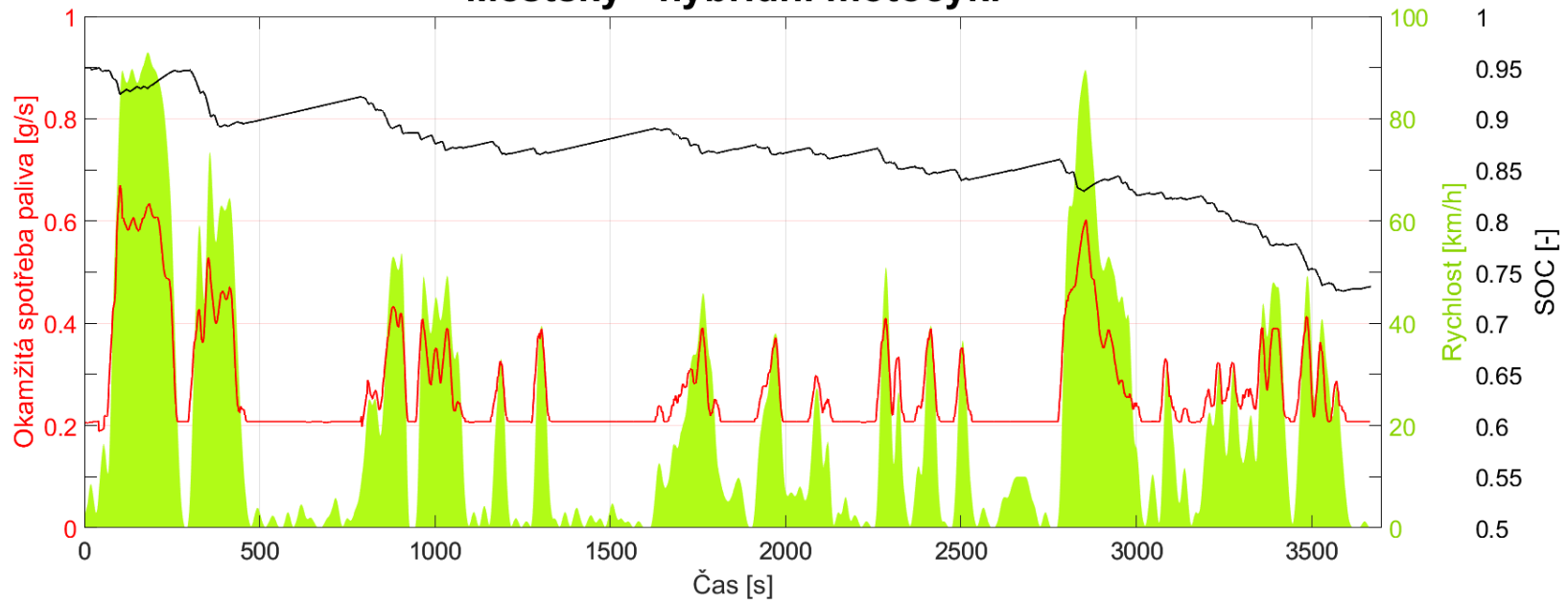
Příloha 16 WMTC - hybridní motocykl

Městský - konvenční motocykl



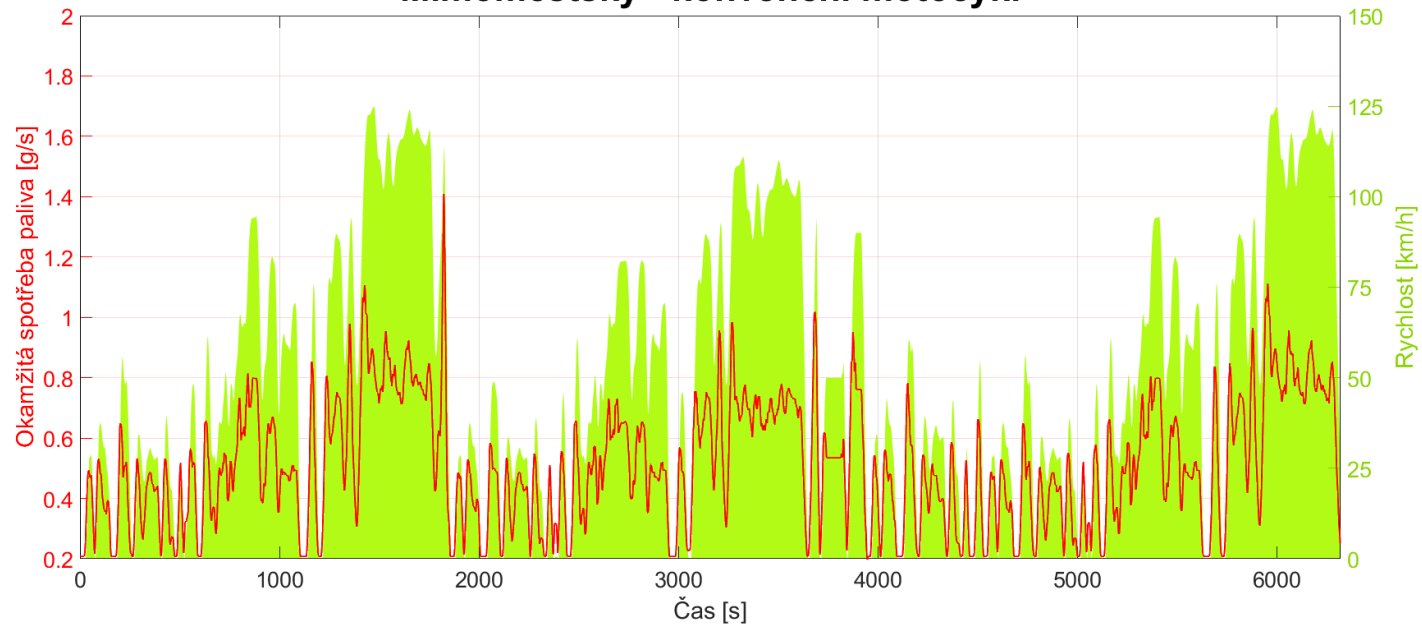
Příloha 17 Městský cyklus - konvenční motocykl

Městský - hybridní motocykl



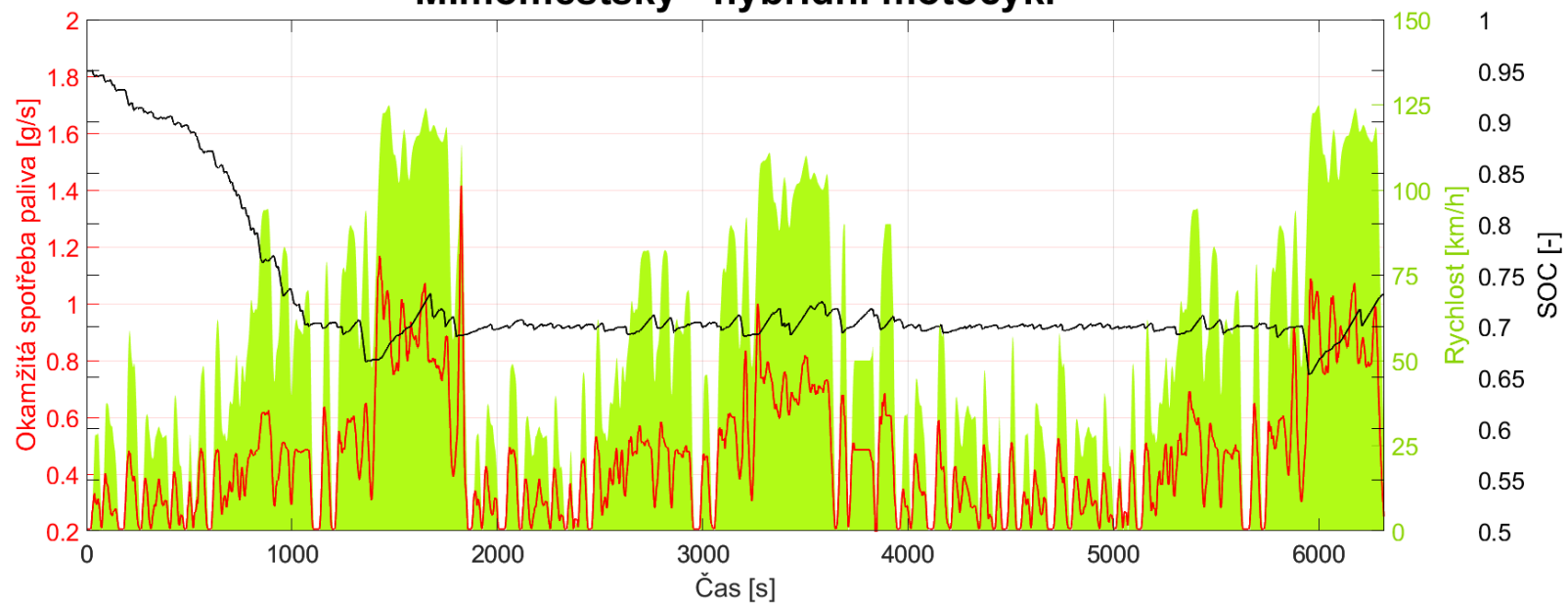
Příloha 18 Městský cyklus - hybridní motocykl

Mimoměstský - konvenční motocykl



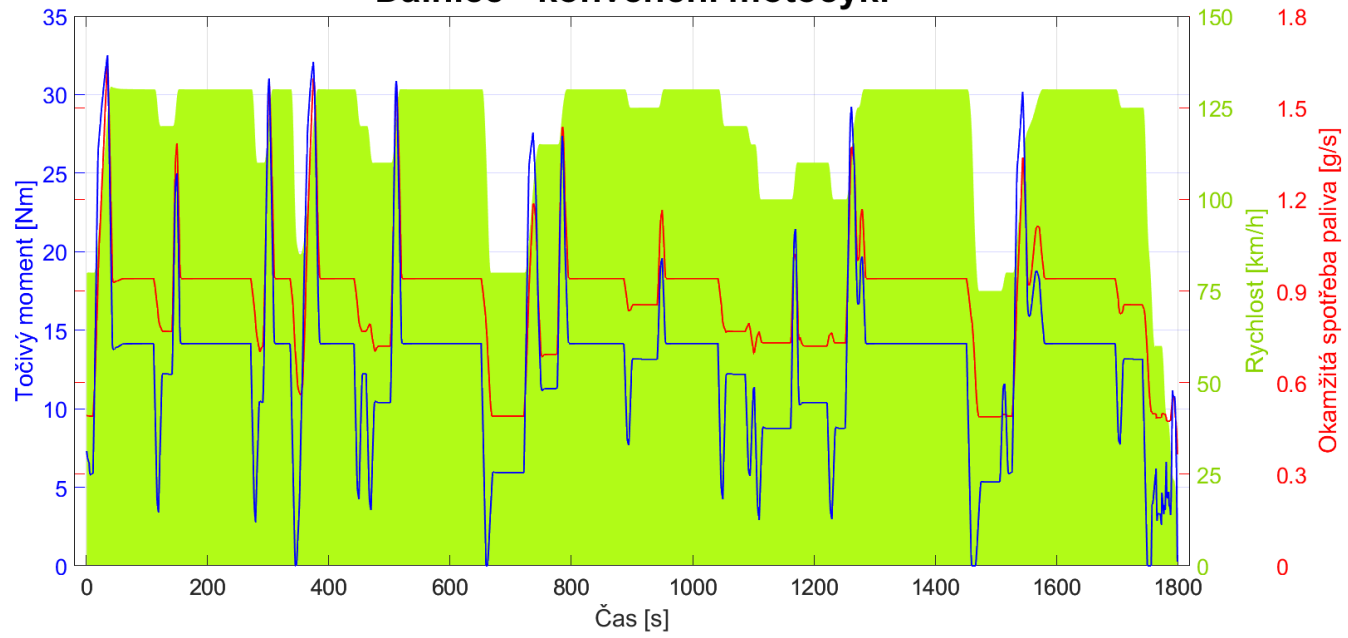
Příloha 19 Mimoměstský cyklus - konvenční motocykl

Mimoměstský - hybridní motocykl



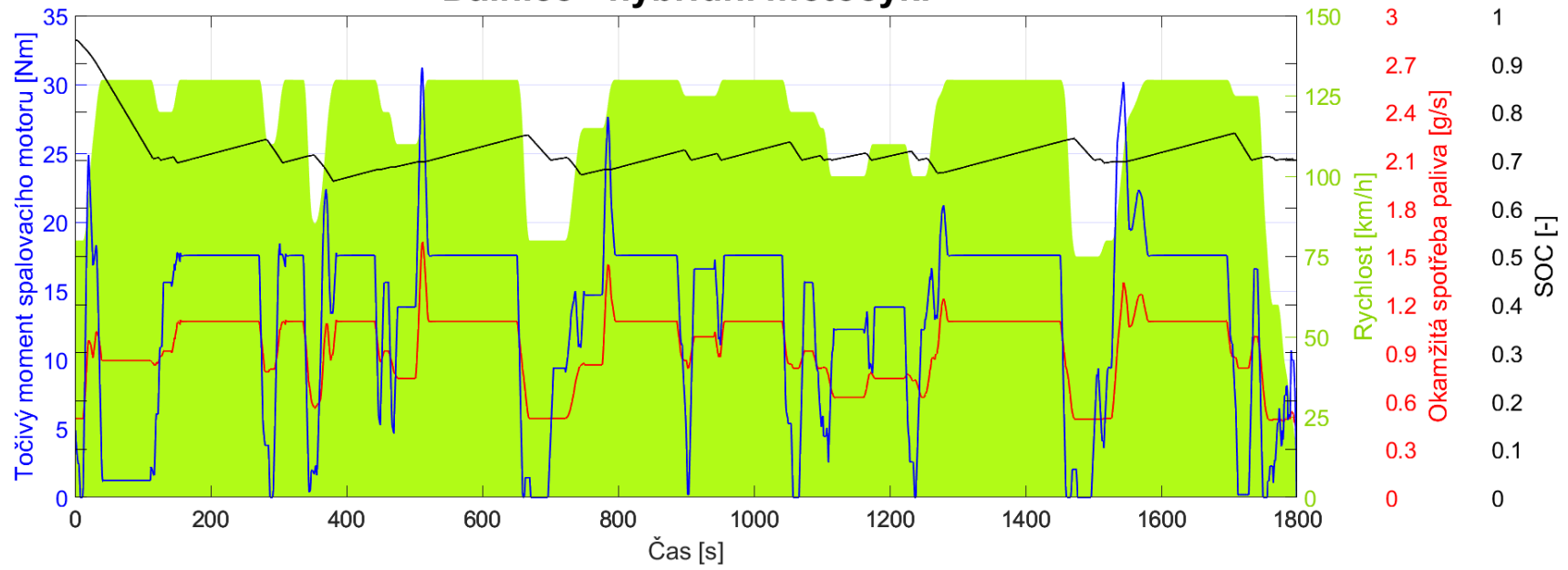
Příloha 20 Mimoměstský cyklus - hybridní motocykl

Dálnice - konvenční motocykl



Příloha 21 Dálniční cyklus - konvenční motocykl

Dálnice - hybridní motocykl



Příloha 22 - Dálniční cyklus - hybridní motocykl