

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ(12) **ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ**

(21)(22) Заявка: 2012103713/06, 23.06.2010

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
09.07.2009 FR 09/03388

(43) Дата публикации заявки: 20.08.2013 Бюл. № 23

(85) Дата начала рассмотрения заявки РСТ на
национальной фазе: 09.02.2012(86) Заявка РСТ:
FR 2010/051284 (23.06.2010)(87) Публикация заявки РСТ:
WO 2011/004095 (13.01.2011)

Адрес для переписки:

191002, Санкт-Петербург, а/я 5, ООО "Ляпунов
и партнеры"(71) Заявитель(и):
ЭРСЕЛЬ (FR)(72) Автор(ы):
ЛЕ КОК Венсан Пьер Жермен (FR),
МОРАДЕЛЛЬ-КАСЕЛЛА Пьер (FR),
МАЛИУН Аким (FR),
ДЕКАМ Александр (FR)(54) **ПРИВОДНАЯ СИСТЕМА ДЛЯ ПОДВИЖНОГО ЭЛЕМЕНТА ГОНДОЛЫ ДВИГАТЕЛЯ
ЛЕТАТЕЛЬНОГО АППАРАТА, ТАКОГО КАК ЗАСЛОНКА РЕВЕРСОРА ТЯГИ**

(57) Формула изобретения

1. Система для приведения в действие по меньшей мере одного элемента гондолы летательного аппарата, содержащая по меньшей мере два привода (A1, A2, A3), соединенные друг с другом кинематическим образом, первичную схему (1) генерации гидравлической (соответственно, электрической) энергии, выполненную с возможностью управления по меньшей мере одним (A1) из указанных двух приводов, и вторичную схему (13) генерации электрической (соответственно, гидравлической) энергии, выполненную с возможностью управления другим приводом (A3).

2. Система по п.1, в которой указанные приводы (A1, A2, A3) являются механическими, причем указанная первичная схема (1) использует гидравлическую энергию, воздействующую на гидродвигатель (M1), действующий на один (A1) из приводов, а указанная вторичная схема (13) использует электрическую энергию и содержит электродвигатель (M13), действующий на гидравлический насос (P), который в свою очередь воздействует на гидродвигатель (M133), действующий на другой привод (A3).

3. Система по п.1, в которой указанные приводы (A1, A2, A3) являются механическими, причем указанная первичная схема (1) использует гидравлическую энергию, воздействующую на гидродвигатель (M1), действующий на один из приводов (A1), а указанная вторичная схема (13) использует электрическую энергию и содержит электродвигатель (M13), действующий непосредственно на другой привод (A3).

4. Система по п.1, в которой указанные приводы являются механическими, причем указанная первичная схема использует электрическую энергию и содержит электродвигатель, воздействующий непосредственно на привод, а указанная вторичная схема использует гидравлическую энергию, воздействующую на гидродвигатель, действующий на другой привод.

5. Система по п.1, в которой указанные приводы являются гидравлическими, причем указанная первичная схема использует гидравлическую энергию, воздействующую непосредственно на один из приводов, а указанная вторичная схема использует электрическую энергию и содержит электродвигатель, воздействующий на гидравлический насос, действующий непосредственно на другой привод.

6. Система по п.1, в которой указанные приводы являются гидравлическими, причем указанная первичная схема использует электрическую энергию, воздействующую на гидравлический насос, который в свою очередь действует на один из приводов, а указанная вторичная схема использует гидравлическую энергию, воздействующую непосредственно на другой привод.

7. Система по любому из предыдущих пунктов, содержащая три привода (A1, A2, A3), соединенные друг с другом кинематическим образом, причем указанная первичная схема (1) генерации гидравлической (соответственно, электрической) энергии и указанная вторичная схема (13) генерации электрической (соответственно, гидравлической) энергии, соответственно, соединены с двумя оконечными приводами (A1, A3) кинематической цепи, образованной указанными тремя приводами (A1, A2, A3).