

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ(12) **ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ**(21)(22) Заявка: **2010141851/11**, **12.03.2009**

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
13.03.2008 DE 102008014573.4(43) Дата публикации заявки: **20.04.2012** Бюл. № 11(85) Дата начала рассмотрения заявки РСТ на
национальной фазе: **13.10.2010**(86) Заявка РСТ:
EP 2009/052941 (12.03.2009)(87) Публикация заявки РСТ:
WO 2009/112555 (17.09.2009)Адрес для переписки:
**109012, Москва, ул. Ильинка, 5/2, ООО
"Союзпатент"**

(71) Заявитель(и):

ЙОСТ-ВЕРКЕ ГМБХ (DE)

(72) Автор(ы):

**АЛЬГЮЭРА Хосе Мануэль (DE),
АЙЕРМАНН Михаэль (DE)**(54) **СПОСОБ И СИСТЕМА ДЛЯ ОБНАРУЖЕНИЯ СОСТОЯНИЯ КОНТАКТИРОВАНИЯ
ШТЕПСЕЛЕЙ**(57) **Формула изобретения**

1. Способ обнаружения состояния контактирования первой штепсельной колодки (3) тягача (1) и второй штепсельной колодки (4) прицепного транспортного средства (2), при этом прицепное транспортное средство (2) содержит, по меньшей мере, один пневматический контур (5), уровень давления в котором определяют с помощью датчика давления (6) и в качестве электронного сигнала подают на тягач (1) через блок управления (7) прицепного транспортного средства, отличающийся тем, что электронный сигнал датчика давления (6) передают от блока управления (7) прицепного транспортного средства по CAN-шине, считывают его с помощью блока управления (8) тягача и о квитировании состояния контактирования информируют посредством сигнального устройства (15).

2. Способ по п.1, отличающийся тем, что с помощью блока управления (8) входящий электронный сигнал сравнивают с поданным сигналом тормозного давления.

3. Система обнаружения состояния контактирования первой штепсельной колодки (3) тягача (1) и второй штепсельной колодки (4) прицепного транспортного средства (2), при этом прицепное транспортное средство (2) содержит, по меньшей мере, один пневматический контур (5) и расположенный в нем датчик давления (6), который посредством блока управления (7) прицепного транспортного средства

вырабатывает электронный сигнал для тягача (1), причем на тягаче (1) расположен соединенный с блоком управления (7) прицепного транспортного средства блок управления (8), предназначенный для обработки электронного сигнала, отличающаяся тем, что блок управления (7) прицепного транспортного средства выполнен с возможностью передачи электронного сигнала датчика давления (6) по CAN-шине на тягач (1) и переданный по CAN-шине электронный сигнал снимается блоком управления (8) на тягаче (1), на котором расположено сигнальное устройство (15), информирующее водителя о состоянии контактирования.

4. Система по п.3, отличающаяся тем, что блок управления (7) прицепного транспортного средства и/или блок управления (8) выполнен в виде конструктивного элемента электронной тормозной системы.

5. Система по п.3 или 4, отличающаяся тем, что блок управления (8) предназначен для сравнения входящего электронного сигнала блока управления (7) прицепного транспортного средства с поданным сигналом тормозного давления.

6. Система по п.3 или 4, отличающаяся тем, что на первой и второй штепсельных колодках (3, 4) выполнены контакты (9) для передачи сигнала по CAN-шине.

7. Система по п.3 или 4, отличающаяся тем, что первая штепсельная колодка (3) расположена непосредственно под вводным отверстием (10) седельно-сцепного устройства (11).

8. Система по п.3 или 4, отличающаяся тем, что вторая штепсельная колодка (4) расположена на установленном с возможностью поворота вокруг шкворня (12) выравнивающем клине (13), внешний контур которого соответствует вводному отверстию (10) седельно-сцепного устройства (11).

9. Система по п.3 или 4, отличающаяся тем, что сигнальное устройство (15) расположено в кабине водителя.