



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2012121495/11, 24.05.2012

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
24.05.2012

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 24.05.2012

(45) Опубликовано: 10.01.2013 Бюл. № 1

Адрес для переписки:

196601, Санкт-Петербург-Пушкин,
Петербургское ш., 2, СПбГАУ, патентная
группа

(72) Автор(ы):

Шкрабак Роман Владимирович (RU),
Шкрабак Владимир Владимирович (RU),
Шкрабак Владимир Степанович (RU),
Шкрабак Алла Игоревна (RU),
Савельев Павел Андреевич (RU),
Брагинцев Юрий Николаевич (RU),
Оборок Богдан Васильевич (RU),
Белякова Оксана Валентиновна (RU),
Бочков Юрий Павлович (RU),
Милованов Иван Петрович (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
профессионального образования "Санкт-
Петербургский государственный аграрный
университет" (RU)

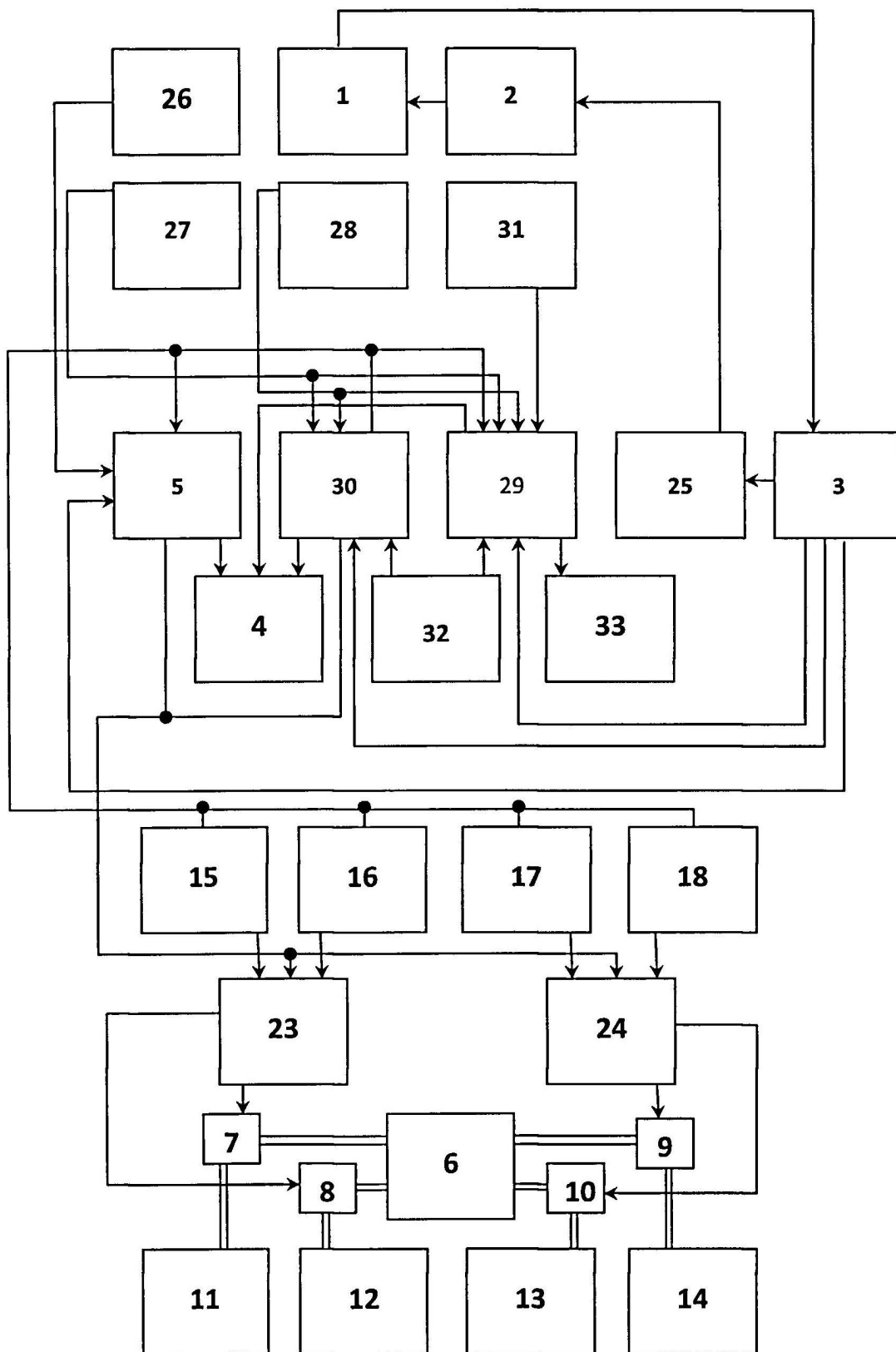
(54) УСТРОЙСТВО АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ ТРАНСПОРТНОГО
СРЕДСТВА

(57) Формула полезной модели

Устройство автоматического управления движением транспортного средства содержащее радиодальномер, связанный с исполнительным устройством сканирования, блок обнаружения опасных объектов и блок индикации, соединенный с блоком формирования угловой скорости поворота транспортного средства относительно вертикальной оси, и исполнительный механизм торможения, представляющий собой привод главного цилиндра, сообщенного магистралями повышенного давления с тормозными цилиндрами соответственно левых и правых колес, на которых установлены датчики скорости вращения; четыре клапана, каждый из которых установлен в соответствующей магистрали повышенного давления, и блоками формирования скорости вращения соответственно левых и правых колес, ко входам которых подключены соответственно выходы блока формирования угловой скорости поворота транспортного средства относительно вертикальной оси, и выходы датчиков скорости вращения левых и правых колес, а выходы блоков формирования скорости вращения левых и правых колес соответственно подключены к электрическим входам каждого из четырех клапанов, блок управления сканированием, подключенный ко входу исполнительного устройства сканирования, отличающееся тем, что выход GPS/Glonass навигатора соединен с блоком формирования угловой скорости поворота транспортного средства относительно

вертикальной оси; выходы бесконтактного датчика состояния дорожного покрытия и датчика видимости соединены с блоком формирования условий безопасного обгона и блоком формирования линейной скорости движения транспортного средства, при этом выход датчика положения указателя поворота соединен с блоком формирования условий безопасного обгона, на входы которого подается сигнал с выходов блока определения динамических характеристик попутно и встречно движущихся транспортных средств и обнаружения опасных объектов, блока нормативных параметров безопасного разезда и движения, выходов датчиков скорости вращения левых и правых колес, а выходы блока формирования условий безопасного обгона соединены с блокиратором поворота руля и блоком внутренней и внешней индикации, ко входам которого подключены выходы блока формирования линейной скорости движения транспортного средства, выходы которого соединены с блоками формирования скорости вращения левых и правых колес, а входы блока формирования линейной скорости движения транспортного средства соединены с выходами датчиков скорости вращения левых и правых колес соответственно, а также с выходами блока определения динамических характеристик попутно и встречно движущихся транспортных средств и обнаружения опасных объектов и блока нормативных параметров безопасного разезда и движения, выходы блока определения динамических характеристик попутно и встречно движущихся транспортных средств и обнаружения опасных объектов соединены со входом блока управления сканированием и входом блока формирования угловой скорости поворота транспортного средства относительно вертикальной оси, соединенного с выходами датчиков скорости вращения левых и правых колес, при этом выход радиодальномера соединен со входом блока определения динамических характеристик попутно и встречно движущихся транспортных средств и обнаружения опасных объектов.

RU 1 2 3 7 3 5 U 1



RU 1 2 3 7 3 5 U 1