



**ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА  
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ**

**(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ**

(21)(22) Заявка: 2014139727, 01.10.2014

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:  
01.10.2013 US 14/043,820

(43) Дата публикации заявки: 20.04.2016 Бюл. № 11

Адрес для переписки:

125047, Москва, ул. Лесная, д. 7, БЦ "Белые Сады", 12 этаж, ЗАО "Саланс Эф-Эм-Си Эс-Эн-Эр Дентон Юроп", на имя Микуцкой Т.Ю.

(71) Заявитель(и):

**Форд Глобал Технолоджис, ЛЛК (US)**

(72) Автор(ы):

**ТЕЛЛИС Левассер (US),  
ЦВИККИ Тимоти Д. (US)****(54) СИСТЕМА И СПОСОБ УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫМ РЕЖИМОМ ДВИЖЕНИЯ ТРАНСПОРТНОГО СРЕДСТВА****(57) Формула изобретения**

1. Система для управления автономным режимом движения транспортного средства, которая включает в себя контроллер автономного режима, выполненный с возможностью управлять по крайней мере одной подсистемой транспортного средства при его движении в автономном режиме, и устройство обработки, выполненное с возможностью контролировать текущее значение одной или более характеристик транспортного средства, сравнивать его с параметром, определенным в графике технического обслуживания, и выключать автономный режим при превышении указанного параметра до тех пор, пока текущее значение характеристики не будет обнулено.

2. Система по п. 1, в которой текущее значение характеристики транспортного средства представляет собой пройденное транспортным средством расстояние, а параметр представляет собой максимально допустимое для него расстояние.

3. Система по п. 2, в которой пройденное расстояние включает в себя первое расстояние, пройденное в автономном режиме, и второе расстояние, пройденное в неавтономном режиме, а устройство обработки выполнено с возможностью выключать автономный режим, если первое расстояние превышает максимально допустимое расстояние.

4. Система по п. 2, которая дополнительно включает в себя одометр, выполненный с возможностью измерения пройденного расстояния и подачи сигнала об измеренном пройденном расстоянии на устройство обработки.

5. Система по п. 1, в которой текущее значение характеристики транспортного средства представляет собой время работы, а параметр представляет собой максимальное количество времени.

6. Система по п. 5, в которой время работы включает в себя первое время,

относящееся к движению транспортного средства в автономном режиме, и второе время, относящееся к движению транспортного средства в неавтономном режиме, причем устройство обработки выполнено с возможностью выключения автономного режима, если первое время превышает указанное максимальное значение времени.

7. Способ управления автономным режимом движения транспортного средства, в котором контролируют текущее значение одной или более характеристик транспортного средства при его движении в автономном режиме, сравнивают это значение с параметром, определенным в графике технического обслуживания, и выключают автономный режим при превышении указанного параметра до тех пор, пока текущее значение характеристики не будет обнулено.

8. Способ по п. 7, в котором текущее значение характеристики транспортного средства представляет собой пройденное расстояние, а параметр представляет собой максимально допустимое расстояние.

9. Способ по п. 8, в котором пройденное расстояние включает в себя первое расстояние, представляющее собой расстояние, пройденное в автономном режиме, и второе расстояние, представляющее собой расстояние, пройденное в неавтономном режиме, а устройство обработки выполнено с возможностью выключения автономного режима, если первое расстояние превышает максимально допустимое для него расстояние.

10. Способ по п. 7, в котором текущее значение параметра транспортного средства представляет собой время работы, а параметр представляет собой максимальное значение времени.

11. Способ по п. 10, в котором время работы включает в себя первое время, относящееся к движению транспортного средства в автономном режиме, и второе время, относящееся к движению транспортного средства в неавтономном режиме, причем автономный режим выключают, если первое время превышает указанное максимальное значение времени.