



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) **ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

(21)(22) Заявка: 2014132833, 25.01.2013

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
25.01.2013

Дата регистрации:
11.01.2017

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
26.01.2012 US 61/590,990;
24.01.2013 US 13/748,778

(43) Дата публикации заявки: 20.03.2016 Бюл. № 8

(45) Опубликовано: 11.01.2017 Бюл. № 2

(85) Дата начала рассмотрения заявки РСТ на
национальной фазе: 26.08.2014

(86) Заявка РСТ:
EP 2013/000222 (25.01.2013)

(87) Публикация заявки РСТ:
WO 2013/113484 (08.08.2013)

Адрес для переписки:
197101, Санкт-Петербург, а/я 128, "АРС-
ПАТЕНТ", М.В. Хмара

(72) Автор(ы):

ЯНЦЕН Дэвид С. (US),
СТЭТЦЛЕР Рональд Л. (US)

(73) Патентообладатель(и):

КЛААС ИНДУСТРИТЕХНИК ГмбХ (DE)

(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: FR 2387156 A1, 10.11.1978. RU
2401762 C1, 20.10.2010. WO 2010086027 A1,
05.08.2010. WO 2001060683 A1, 23.08.2001.

(54) **ДВУХГУСЕНИЧНЫЙ ТРАКТОР**

(57) **Формула изобретения**

1. Трактор, содержащий комбинацию признаков, а именно:
основную раму;
управляющую станцию, содержащую средства управления трактором;
систему ходовой части, в состав которой входит левый гусеничный механизм и
правый гусеничный механизм, причем оба гусеничных механизма присоединены к
основной раме;
колесный механизм, содержащий одно или несколько колес, расположенных перед
гусеничными механизмами;
трансмиссию, рассчитанную на приведение обоих гусеничных механизмов в движение
с одинаковыми или различными скоростями;
устройство, развивающее усилие с целью передачи вертикальной нагрузки назад и
вперед между передней частью гусеничных механизмов и колесным механизмом;
устройства, управляющие нагрузкой на колесный механизм;

устройства, вынуждающие колесо или колеса или позволяющие колесу или колесам колесного механизма следовать криволинейной траектории движения трактора, обусловленной разностью скоростей гусениц первого и второго гусеничного механизма.

2. Трактор по п.1, в котором развивающие усилие устройства содержат механизм создания уравнивающего момента.

3. Трактор по п.1, в котором устройства, управляющие нагрузкой на колесный механизм, содержат блок управления или систему управления.

4. Трактор по п.1, в котором устройства, вынуждающие колесо или колеса или позволяющие колесу или колесам колесного механизма следовать криволинейной траектории движения трактора, обусловленной разностью скоростей гусениц, содержат блок управления или систему управления.

5. Трактор по п.1, в котором подвеска переднего моста содержит систему активной подвески.

6. Сельскохозяйственный трактор, содержащий два гусеничных механизма, оснащенных резиновыми гусеничными лентами с грунтозацепами и соединенных между собой соответствующими передними и задними осями, ориентированными, по существу, перпендикулярно направлению движения; передний колесный узел; и

блок управления, автоматически управляющий нагрузкой на передний колесный узел с целью регулирования нагрузки, действующей на переднюю ось гусеничных узлов для минимизации износа резинового протектора.

7. Трактор по п.6, в котором блок управления предназначен для управления углом поворота с целью поддержания правильного выравнивания при развороте на месте.

8. Трактор по п. 6, в котором блок управления предназначен для регулировки нагрузки при использовании переднего навесного оборудования.

9. Трактор по п.6, в котором гусеничные механизмы и передний колесный узел имеют соответствующие профили распределения масс или нагрузок, регулируемые блоком управления.

10. Трактор по п.6, в котором гусеничные механизмы установлены на шарнирных валах таким образом, чтобы момент прилагался к гусеничным механизмам посредством гидравлического цилиндра с плечом пары сил.

11. Трактор по п.10, в котором передний колесный узел установлен с возможностью реагировать на моменты, созданные вокруг шарнирного вала гусеничного механизма.

12. Трактор по п.6, содержащий упругие элементы подвески гусеничных механизмов.

13. Трактор по п.12, содержащий аккумулятор для подвески гусеничных механизмов.

14. Трактор по п.6, содержащий датчики, причем блок управления предназначен для получения от датчиков сигналов и их обработки.

15. Трактор по п.6, в котором каждый из двух гусеничных механизмов присоединен к гидравлическому цилиндру, причем другой конец гидравлического цилиндра присоединен к основной конструкции трактора.