



**ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ**

(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ(21), (22) Заявка: **2007145520/11**, **15.04.2006**(30) Конвенционный приоритет:
11.05.2005 DE 102005021721.4(43) Дата публикации заявки: **20.06.2009** Бюл. № 17(85) Дата перевода заявки РСТ на национальную
фазу: **11.12.2007**(86) Заявка РСТ:
EP 2006/003491 (15.04.2006)(87) Публикация РСТ:
WO 2006/119838 (16.11.2006)

Адрес для переписки:
**101000, Москва, М.Златоустинский пер., 10,
кв.15, "ЕВРОМАРКПАТ", пат.пов.
И.А.Веселицкой, рег. № 11**

(71) Заявитель(и):
ЦФ ФРИДРИХСХАФЕН АГ (DE)(72) Автор(ы):
**РАЙТ Ульрих (DE),
ШТАЙНБОРН Марио (DE)****(54) СПОСОБ УПРАВЛЕНИЯ РАБОЧИМИ ФУНКЦИЯМИ АВТОМОБИЛЯ****(57) Формула изобретения**

1. Способ управления рабочими функциями автомобиля с помощью устройства управления, которое обрабатывает сигналы датчиков, регистрирующих определенные режимы движения, и формирует на их основе команды управления движением или аналогичные команды, причем посредством по меньшей мере одного датчика угла наклона регистрируют наклон автомобиля относительно горизонтали, сигналы датчика угла наклона вводят в устройство управления и обрабатывают их при формировании команд управления движением или аналогичных команд при режимах движения, в которых наклон автомобиля имеет значение, и регистрируют продольный и/или поперечный наклон автомобиля, отличающийся тем, что зарегистрированный наклон автомобиля анализируют для определения положительного или отрицательного сопротивления движению.

2. Способ управления рабочими функциями автомобиля с помощью устройства управления, которое обрабатывает сигналы датчиков, регистрирующих определенные режимы движения, и формирует на их основе команды управления движением или аналогичные команды, причем посредством по меньшей мере одного датчика угла наклона регистрируют наклон автомобиля относительно горизонтали, сигналы датчика угла наклона вводят в устройство управления и обрабатывают их при формировании команд управления движением или аналогичных команд при

режимах движения, в которых наклон автомобиля имеет значение, и регистрируют продольный и/или поперечный наклон автомобиля, отличающийся тем, что при достижении распределения нагрузки, ведущего к опрокидыванию автомобиля, выдают предупредительный сигнал.

3. Способ по п.2, отличающийся тем, что при наличии приданного автомобилю и управляемого в комплексе с ним погрузочно-разгрузочного устройства этим устройством управляют таким образом, чтобы исключить опрокидывание автомобиля.

4. Способ по п.2 или 3 для управления автокранами или аналогичными автомобилями, отличающийся тем, что на основе зарегистрированного наклона транспортного средства определяют безопасные предельные нагрузки.

5. Способ по п.2, отличающийся тем, что на основе зарегистрированного наклона автомобиля и зарегистрированного распределения веса на колеса автомобиля определяют положение центра тяжести автомобиля.

6. Способ по п.5, отличающийся тем, что положение центра тяжести автомобиля анализируют для определения безопасного предельного угла наклона автомобиля.

7. Способ по п.5 или 6, отличающийся тем, что положение центра тяжести автомобиля анализируют для параметризации антиблокировочных систем, электронных тормозных систем или аналогичного оборудования.

8. Способ управления рабочими функциями автомобиля с помощью устройства управления, которое обрабатывает сигналы датчиков, регистрирующих определенные режимы движения, и формирует на их основе команды управления движением или аналогичные команды, причем посредством по меньшей мере одного датчика угла наклона регистрируют наклон автомобиля относительно горизонтали, сигналы датчика угла наклона вводят в устройство управления и обрабатывают их при формировании команд управления движением или аналогичных команд при режимах движения, в которых наклон автомобиля имеет значение, и регистрируют продольный и/или поперечный наклон автомобиля, отличающийся тем, что зарегистрированный наклон автомобиля анализируют для определения распределения скоплений жидкости в заполненных жидкостью агрегатах автомобиля.

9. Способ по п.8, отличающийся тем, что в случае, если определенный наклон автомобиля сохраняется дольше заданного времени, предупредительный сигнал вырабатывают.