

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ(12) **ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ**

(21)(22) Заявка: 2012145977/03, 15.04.2011

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:

16.04.2010 US 61/325,070;

16.04.2010 US 61/325,067;

16.04.2010 US 61/325,064;

16.04.2010 US 61/325,061;

21.07.2010 US 61/366,394

(43) Дата публикации заявки: 27.05.2014 Бюл. № 15

(85) Дата начала рассмотрения заявки РСТ на
национальной фазе: 16.11.2012

(86) Заявка РСТ:

US 2011/032760 (15.04.2011)

(87) Публикация заявки РСТ:

WO 2011/130687 (20.10.2011)

Адрес для переписки:

191036, Санкт-Петербург, а/я 24, "НЕВИНПАТ"

(71) Заявитель(и):

Джой ММ Делавэр Инк. (US)

(72) Автор(ы):

НИЛЬСОН Брэд (AU),

АДАМЧИК Майкл С. (US),

ЦИММЕРМАН Джозеф Дж. (US)

(54) **КОНВЕЙЕРНАЯ СИСТЕМА ДЛЯ НЕПРЕРЫВНОЙ РАЗРАБОТКИ ОТКРЫТЫМ СПОСОБОМ**

(57) Формула изобретения

1. Конвейер бокового смещения для выполнения операций разработки открытым способом, содержащий:

несколько конвейерных секций, проходящих в целом в направлении транспортировки, несколько устройств перемещения конвейера, каждое из которых связано с по меньшей мере одной из указанных нескольких конвейерных секций и содержит привод, выполненный с возможностью перемещения указанной соответствующей по меньшей мере одной конвейерной секции в направлении, по существу перпендикулярном направлению транспортировки, и

контроллер, функционально соединенный с каждым приводом для управления работой привода и координации перемещения указанных нескольких конвейерных секций.

2. Конвейер по п.1, дополнительно содержащий бункер, расположенный над лентой конвейера и выполненный с возможностью перемещения вдоль указанных нескольких конвейерных секций.

3. Конвейер по п.2, в котором контроллер выполнен с возможностью определения положения бункера вдоль указанных нескольких конвейерных секций.

4. Конвейер по п.3, в котором контроллер последовательно управляет работой

устройств перемещения конвейера, когда бункер проходит мимо указанных соответствующих конвейерных секций.

5. Конвейер по п.1, в котором контроллер последовательно управляет работой каждого привода для зигзагообразного перемещения указанных несколько конвейерных секций.

6. Конвейер по п.1, в котором контроллер управляет работой каждого привода по существу одновременно, так что весь конвейер перемещается как единое целое в направлении, в целом перпендикулярном направлению транспортировки.

7. Конвейер по п.1, в котором устройство перемещения конвейера содержит бурильный элемент, выполненный с возможностью закрепления с землей, при этом привод содержит линейный приводной механизм, присоединенный между бурильным элементом и указанной соответствующей по меньшей мере одной конвейерной секцией.

8. Конвейер по п.7, в котором линейный приводной механизм содержит линейный преобразователь, находящийся в сообщении с контроллером для обеспечения управления с обратной связью положением указанной соответствующей по меньшей мере одной конвейерной секции.

9. Конвейер по п.1, в котором бурильный элемент выполнен с возможностью управления контроллером.

10. Способ перемещения в карьере конвейера, содержащего несколько конвейерных секций, проходящих в направлении транспортировки, при этом способ включает:

определение того, что карьерный комбайн, выполненный с возможностью загрузки материала на конвейерные секции, вышел за пределы одной из указанных нескольких конвейерных секций,

закрепление, относительно карьера, положения устройства перемещения конвейера, связанного с указанной одной из нескольких конвейерных секций, и

приведение устройства перемещения конвейера в действие для перемещения указанной одной из нескольких конвейерных секций в направлении, по существу перпендикулярном направлению транспортировки.

11. Способ по п.10, в котором при определении того, что карьерный комбайн вышел за пределы одной из нескольких конвейерных секций, определяют, что бункер, присоединенный к карьерному комбайну и выполненный с возможностью перемещения вдоль конвейерных секций, прошел над указанной одной из нескольких конвейерных секций.

12. Способ по п.10, в котором при закреплении, относительно карьера, положения устройства перемещения конвейера, связанного с указанной одной из нескольких конвейерных секций, выполняют забуривание в карьер.

13. Способ по п.10, в котором при приведении устройства перемещения конвейера в действие также приводят в действие линейный приводной механизм, присоединенный между устройством перемещения конвейера и соответствующей одной из указанных нескольких конвейерных секций.

14. Способ по п.10, в котором дополнительно, после приведения устройства перемещения конвейера в действие для перемещения указанной одной из нескольких конвейерных секций, открепляют, относительно карьера, положение устройства перемещения конвейера, закрепляют, относительно карьера, положение указанной одной из указанных нескольких конвейерных секций, и приводят устройство перемещения конвейера в действие для перемещения по меньшей мере части устройства перемещения конвейера к указанной одной из нескольких конвейерных секций, чтобы, тем самым, переустановить устройство перемещения конвейера для выполнения последующей операции перемещения.

15. Способ по п.14, в котором при закреплении положения указанной одной из

нескольких конвейерных секций также закрепляют положение пары дополнительных конвейерных секций, расположенных по обе стороны от указанной одной из нескольких конвейерных секций.

RU 2012145977 A

A 2012145977 RU