

ข้อถือสิทธิ

1. ระบบคลัตช์ที่ประกอบรวมด้วย

คลัตช์ที่ i) รวมถึงงานคลัตช์ที่สามารถเคลื่อนที่ได้ในทิศทางแกนหมุนของล้อศูนย์กลางที่ถูก
เชื่อมต่อกับหน่วยกำลัง และ ii) ถูกนำเข้าสู่สภาพเชื่อมต่อที่งานคลัตช์และล้อศูนย์กลางเข้ามาสัมผัสกัน
5 ในขณะที่งานคลัตช์เคลื่อนที่ไปยังล้อศูนย์กลางที่อัตราเร็วที่สอดคล้องกับปริมาณของน้ำมันไฮดรอลิก
เมื่อถูกจ่ายด้วยน้ำมันไฮดรอลิก,

ลิ้นควบคุมที่จ่ายน้ำมันไฮดรอลิกในปริมาณที่สอดคล้องกับค่ากระแสของกระแสที่ถูกจ่ายจาก
แหล่งกำลังให้กับคลัตช์ และ

ส่วนควบคุมการจ่ายที่ i) จ่ายกระแสที่ค่ากระแสที่หนึ่งให้กับลิ้นควบคุม, ii) ตั้งค่าค่ากระแส
10 ของกระแสที่ถูกจ่ายให้กับลิ้นควบคุมเป็นกระแสที่สองที่เป็นค่าน้อยกว่าค่ากระแสที่หนึ่งหลังจากการ
จ่ายกระแสที่ค่ากระแสที่หนึ่งให้กับลิ้นควบคุม และ iii) ลดค่ากระแสของกระแสตามกาลเวลาเพื่อที่ว่า
ค่ากระแสของกระแสไปถึงค่ากระแสที่สามที่น้อยกว่าค่ากระแสที่สองที่ระยะเมื่อคลัตช์ในสภาพปลด
เชื่อมต่อถูกนำเข้าสู่สภาพเชื่อมต่อหลังจากการตั้งค่าค่ากระแสของกระแสเป็นค่ากระแสที่สองเมื่อ
เปลี่ยนผ่านคลัตช์จากสภาพปลดเชื่อมต่อที่งานคลัตช์และล้อศูนย์กลางไม่สัมผัสกันเป็นสภาพเชื่อมต่อ

15 2. ระบบคลัตช์ตามข้อถือสิทธิที่ 1, ที่ซึ่ง

ระยะดังกล่าวเป็นจุดเวลาที่สองซึ่งเกิดขึ้นหลังจากระยะเวลาผ่านไปตั้งแต่จุดเวลาที่หนึ่งเมื่อ
การจ่ายกระแสที่ค่ากระแสที่หนึ่งให้กับลิ้นควบคุมเริ่มต้นจนกระทั่งงานคลัตช์ของคลัตช์ในสภาพ
ปลดเชื่อมต่อเข้ามาสัมผัสกับล้อศูนย์กลาง

3. ระบบคลัตช์ตามข้อถือสิทธิที่ 2, ที่ซึ่ง

20 ส่วนควบคุมการจ่ายลดค่ากระแสของกระแสตามเวลาดังแต่จุดเวลาที่สามที่ค่ากระแสของ
กระแสถูกตั้งค่าเป็นค่ากระแสที่สองถึงจุดเวลาที่สองที่อัตราที่สอดคล้องกับความต่างระหว่าง
ค่ากระแสที่สองกับค่ากระแสที่สามที่ถูกหารด้วยเวลา

4. ระบบคลัตช์ตามข้อใดข้อหนึ่งในข้อถือสิทธิที่ 1 ถึง 3, ที่ซึ่ง

ส่วนควบคุมการจ่ายปรับค่ากระแสที่สองสำหรับการเปลี่ยนผ่านต่อมาของคลัตช์จากสภาพ
25 ปลดเชื่อมต่อเป็นสภาพเชื่อมต่อเมื่อนาคลัตช์จากสภาพปลดเชื่อมต่อไปยังสภาพเชื่อมต่อหากความต่าง
อัตราเร็วการหมุนระหว่างอัตราเร็วการหมุนของล้อศูนย์กลางในสภาพปลดเชื่อมต่อกับอัตราเร็วการ
หมุนของล้อศูนย์กลางหลังจากคลัตช์ถูกนำเข้าสู่สภาพเชื่อมต่อเท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่
กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการระบุว่าการกระแทกเกิดขึ้นในขณะการสัมผัส

5. ระบบคลัตช์ตามข้อถือสิทธิที่ 4, ที่ซึ่ง

เมื่อความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจับ ส่วนควบคุมการจ่ายจะเพิ่มปริมาณการปรับสำหรับค่ากระแสที่สองในขณะที่ความต่างอัตราเร็วการหมุนเพิ่มขึ้น

5 6. ระบบคลัตช์ตามข้อถือสิทธิที่ 5, ที่ซึ่ง

ส่วนควบคุมการจ่ายปรับค่ากระแสที่สองด้วยปริมาณแก้ไขที่น้อยกว่าปริมาณการปรับเมื่อปริมาณการปรับสำหรับค่ากระแสที่สองตามความต่างอัตราเร็วการหมุนเท่ากับหรือมากกว่าค่ากระแสที่กำหนดไว้ล่วงหน้า

7. ระบบคลัตช์ตามข้อใดข้อหนึ่งในข้อถือสิทธิที่ 4 ถึง 6, ที่ซึ่ง

10 ส่วนควบคุมการจ่าย i) ลดค่ากระแสที่สองสำหรับการเปลี่ยนผ่านต่อมาของคลัตช์จากสภาพปลดเชื่อมต่อเป็นสภาพเชื่อมต่อเมื่อจุดเวลาที่ความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจับเร็วกว่าระยะดังกล่าว และ ii) เพิ่มค่ากระแสที่สองสำหรับการเปลี่ยนผ่านต่อมาของคลัตช์จากสภาพปลดเชื่อมต่อเป็นสภาพเชื่อมต่อเมื่อจุดเวลาที่ความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจับช้ากว่าระยะ
15 ดังกล่าว

8. ระบบคลัตช์ตามข้อใดข้อหนึ่งในข้อถือสิทธิที่ 4 ถึง 7, ที่ซึ่ง

ส่วนควบคุมการจ่ายปรับค่ากระแสที่สองเมื่อจำนวนครั้งที่ความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจับเท่ากับหรือมากกว่าจำนวนครั้งที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการระบุว่าจะปรับค่ากระแสที่สองหรือไม่

20 9. ระบบคลัตช์ตามข้อถือสิทธิที่ 8, ที่ซึ่ง

ส่วนควบคุมการจ่าย i) ลดค่ากระแสที่สองเมื่อจำนวนที่หนึ่งที่ได้มาเมื่อความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจับก่อนระยะดังกล่าวไปถึงหรือเกินจำนวนครั้งที่กำหนดไว้ล่วงหน้า และ ii) เพิ่มค่ากระแสที่สองเมื่อจำนวนที่สองที่ได้มาเมื่อความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจับหลังจาก
25 ระยะดังกล่าวไปถึงหรือเกินจำนวนครั้งที่กำหนดไว้ล่วงหน้า

10. ระบบคลัตช์ตามข้อถือสิทธิที่ 9, ที่ซึ่ง

ส่วนควบคุมการจ่าย i) ตั้งค่าจำนวนที่หนึ่งใหม่เป็นศูนย์อีกครั้งและตั้งค่าจำนวนที่สองเป็นหนึ่งหากความต่างอัตราเร็วการหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูก

ตรวจจบหลังจากกระษะดังกล่าวและก่อนจำนวนที่หนึ่งไปถึงหรือเกินจำนวนครั้งที่กำหนดไว้ล่วงหน้า และ ii) ตั้งค่าจำนวนที่สองใหม่เป็นศูนย์อีกครั้งและตั้งค่าจำนวนที่หนึ่งเป็นหนึ่งหากความต่างอัตราเร็ว การหมุนที่เท่ากับหรือมากกว่าค่าเริ่มเปลี่ยนที่กำหนดไว้ล่วงหน้าถูกตรวจจบก่อนกระษะดังกล่าวและ ก่อนจำนวนที่สองไปถึงหรือเกินจำนวนครั้งที่กำหนดไว้ล่วงหน้า

