

หน้า 1 ของจำนวน 2 หน้า

ข้อถ้อยสิทธิ

1. อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะที่ควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อนของยานพาหนะโดยอิงตามปริมาณการดำเนินการของพวกองค์ประกอบการดำเนินการ, อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะซึ่งประกอบรวมด้วย:

- 5 ส่วนการได้มาซึ่งปริมาณการดำเนินการที่ได้มาซึ่งปริมาณการดำเนินการ;
ส่วนการได้มาซึ่งค่าความชันที่ได้มาซึ่งค่าความชันของพื้นผิวถนนที่ยานพาหนะกำลังเคลื่อนที่อยู่; และ
- 10 ส่วนการควบคุมที่ควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อนเพื่อที่ยานพาหนะจะหยุดที่ระยะห่างในการหยุดอ้างอิง, ในกรณีที่ความชันเป็นทางลาดขึ้น และปริมาณการดำเนินการกลายเป็นศูนย์ในระหว่างที่เคลื่อนที่โดยอุปกรณ์ขับเคลื่อน

2. อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะตามข้อถ้อยสิทธิที่ 1, ซึ่งประกอบรวมเพิ่มเติมด้วย:

- ส่วนการได้มาซึ่งค่าน้ำหนักที่ได้มาซึ่งค่าน้ำหนักรวมของยานพาหนะ; และ
- ส่วนการได้มาซึ่งค่าความเร็วที่ได้มาซึ่งค่าความเร็วของยานพาหนะ, โดยที่
- 15 ส่วนการควบคุมจะควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อนโดยอิงจากค่าน้ำหนักรวมและความเร็ว

3. อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะตามข้อถ้อยสิทธิที่ 1, ซึ่งประกอบรวมเพิ่มเติมด้วย:

- ส่วนการได้มาซึ่งสถานการณ์รอบข้างที่ได้มาซึ่งสถานการณ์รอบข้างของยานพาหนะ; และ
- ส่วนการคำนวณระยะห่างในการหยุดที่จำเป็นที่คำนวณระยะห่างในการหยุดที่จำเป็นโดยอิงจาก
- 20 สถานการณ์รอบข้าง, โดยที่
- ส่วนการควบคุมจะควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อนเพื่อที่ยานพาหนะจะหยุดที่ระยะห่างในการหยุดที่จำเป็น, ในกรณีที่ระยะห่างในการหยุดที่จำเป็นสั้นกว่าระยะห่างในการหยุดอ้างอิง

4. อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะตามข้อถ้อยสิทธิที่ 3, ซึ่งประกอบรวมเพิ่มเติมด้วยส่วนการ

- 25 คำนวณระยะห่างในการหยุดโดยประมาณที่คำนวณระยะห่างในการหยุดโดยประมาณ, โดยที่
- ส่วนการควบคุมจะควบคุมอุปกรณ์เบรกแทนการควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อน, ในกรณีที่ระยะห่างในการหยุดที่จำเป็นสั้นกว่าระยะห่างในการหยุดโดยประมาณ

หน้า 2 ของจำนวน 2 หน้า

5. อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะที่ควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อนของยานพาหนะโดยอิงจากปริมาณการดำเนินการของพวกองค์กรประกอบการดำเนินการ, อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะซึ่งประกอบรวมด้วย:

ส่วนการได้มาซึ่งปริมาณการดำเนินการที่ได้มาซึ่งปริมาณการดำเนินการ;

5 ส่วนการได้มาซึ่งค่าความชันที่ได้มาซึ่งค่าความชันของพื้นผิวถนนที่ยานพาหนะกำลังเคลื่อนที่อยู่;

ส่วนการได้มาซึ่งสถานการณ์รอบข้างที่ได้มาซึ่งสถานการณ์รอบข้างของยานพาหนะ;

ส่วนการคำนวณระยะห่างในการหยุดที่จำเป็นที่คำนวณระยะห่างในการหยุดที่จำเป็น โดยอิงจากสถานการณ์รอบข้าง; และ

10 ส่วนการควบคุมที่ควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อน เพื่อที่ยานพาหนะจะหยุดที่ระยะห่างในการหยุดที่จำเป็น, ในกรณีที่ความชันเป็นทางลาดขึ้น และปริมาณการดำเนินการกลายเป็นศูนย์ในระหว่างที่เคลื่อนที่โดยอุปกรณ์ขับเคลื่อน

6. อุปกรณ์ควบคุมสำหรับยานพาหนะตามข้อลือสิทธิที่ 5, ซึ่งประกอบรวมเพิ่มเติมด้วยส่วนการ

15 คำนวณระยะห่างในการหยุดโดยประมาณที่คำนวณระยะห่างในการหยุดโดยประมาณ, โดยที่

ส่วนการควบคุมจะควบคุมอุปกรณ์เบรกแทนการควบคุมอุปกรณ์ขับเคลื่อน, ในกรณีที่ระยะห่างในการหยุดที่จำเป็นสั้นกว่าระยะห่างในการหยุดโดยประมาณ