



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2015145007/11, 20.10.2015

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
20.10.2015

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 20.10.2015

(45) Опубликовано: 27.01.2016 Бюл. № 3

Адрес для переписки:

105064, Москва, а/я 380, ООО "НПП "ЭГО",
Фёдорову И.Г.

(72) Автор(ы):

Володин Сергей Егорович (RU),
Затравкин Михаил Иванович (RU),
Каминский Леонид Станиславович (RU),
Курбаков Алексей Викторович (RU),
Лучин Александр Фёдорович (RU),
Пятницкий Игорь Андреевич (RU),
Фёдоров Игорь Германович (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Общество с ограниченной ответственностью
"Научно-производственное предприятие
"ЭГО" (RU)

(54) ПУЛЬТ ДИСТАНЦИОННОГО УПРАВЛЕНИЯ ПОДЪЕМНОЙ МАШИНОЙ

(57) Формула полезной модели

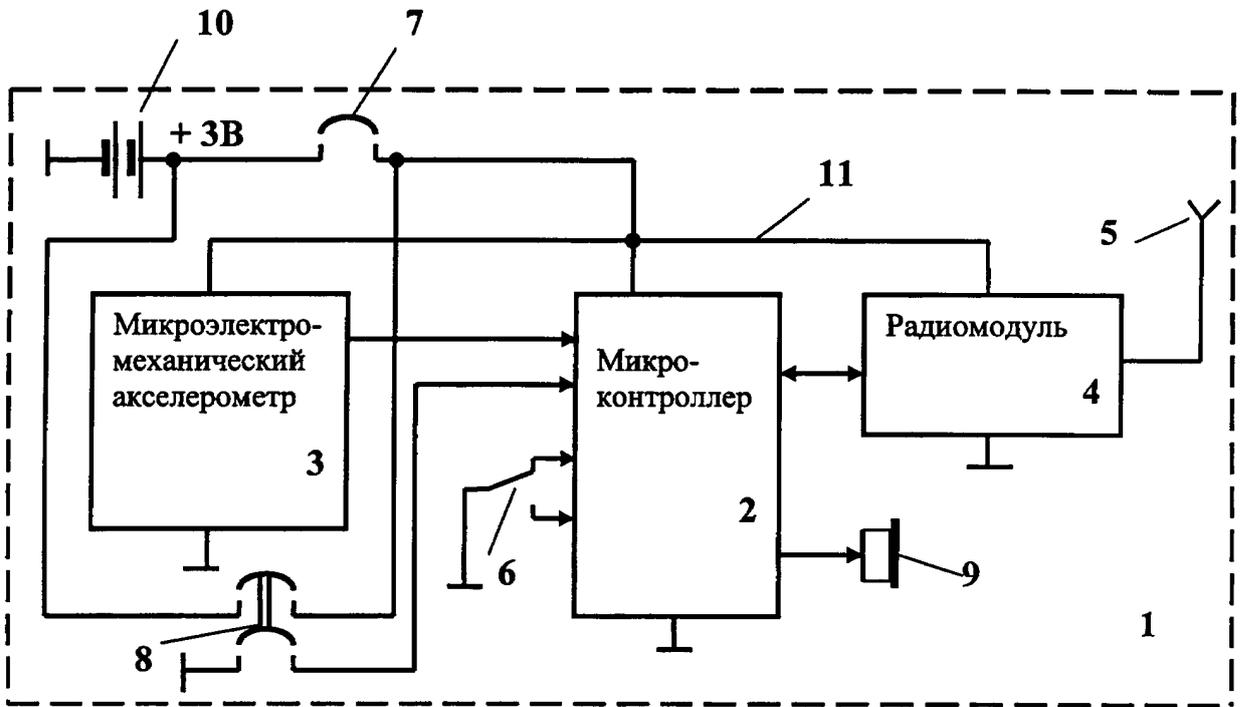
1. Пульт дистанционного управления подъемной машиной, содержащий микроконтроллер, к которому подключены датчик рабочих движений, радиомодуль с антенной, кнопка для включения механизма подъемной машины и кнопка принудительной остановки механизмов при возникновении на подъемной машине нештатной ситуации, при этом микроконтроллер приспособлен для обработки сигналов датчика рабочих движений, а также формирования команд управления механизмом подъемной машины в соответствии с установленными направлениями рабочих движений, отличающийся тем, что пульт выполнен в виде радиожезла, а в качестве датчика рабочих движений использован микроэлектромеханический акселерометр, установленный внутри радиожезла.

2. Пульт по п.1, отличающийся тем, что кнопка принудительной остановки механизма подъемной машины при возникновении на ней нештатной ситуации выполнена с механической или электронной фиксацией.

3. Пульт по п.1, отличающийся тем, что микроэлектромеханический акселерометр расположен в средней части радиожезла.

4. Пульт по п.1, отличающийся тем, что к микроконтроллеру дополнительно подключен переключатель режимов управления, а микроконтроллер дополнительно приспособлен для переключения режимов управления, установки выбранных направлений рабочих движений, а также формирования команд управления механизмами подъемной машины в соответствии с выбранными направлениями рабочих движений.

5. Пульт по п.1, отличающийся тем, что микроэлектромеханический акселерометр выполнен двух- или многоосевым.



RU 159042 U1

RU 159042 U1