

KEYD1

The background image shows a white car driving away on a road. A grid pattern is overlaid on the road surface, and a yellow, semi-transparent detection zone is visible behind the car, representing the system's range. The car is shown from a rear-quarter perspective, and the road curves into the distance under a blue sky.

Система предотвращения
попутных столкновений.

Прототип.

Система создана на основе патента Российской Федерации № 2616114

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(19) **RU** (11) **2 616 114** ⁽¹⁵⁾ **C1**

(51) МПК
B60W 30/08 (2012.01)

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2015144801, 20.10.2015

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
20.10.2015

Дата регистрации:
12.04.2017

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 20.10.2015

(45) Опубликовано: 12.04.2017 Бюл. № 11

Адрес для переписки:

450076, Респ. Башкортостан, г. Уфа, ул. Гафури,
17, кв. 23, Газизову А.Э.

(72) Автор(ы):

Газизов Артем Эристович (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Газизов Артем Эристович (RU),
Стефанкин Александр Анатольевич (RU)

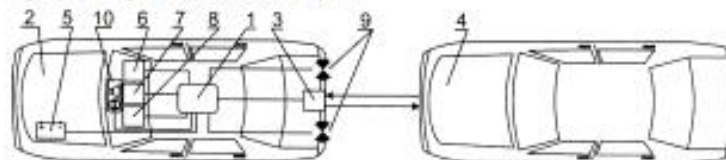
(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: SU 794574 A1, 07.01.1981. RU
2139204 C1, 10.10.1999.

(54) Способ предотвращения столкновения транспортных средств

(57) Реферат:

Изобретение относится к области обеспечения безопасности движения транспортных средств и может быть использовано для предупреждения столкновения транспортных средств, движущихся по одной полосе друг за другом. В способе предотвращения столкновения транспортных средств, движущихся по одной полосе друг за другом, согласно изобретению на вперед движущемся транспортном средстве определяют минимальную безопасную дистанцию дозади движущегося транспортного средства, используемую для его экстренного безаварийного торможения при скорости движения вперед движущегося транспортного средства, измеряют расстояние дозади движущегося транспортного средства и сравнивают его со значением

минимально безопасной дистанции, и случае, если дистанция нарушена, информируют водителя задни движущегося транспортного средства о нарушении безопасной дистанции прерывистым сигналом задних световых приборов, информирующих о торможении. Кроме того, в случае нарушения минимальной безопасной дистанции задни движущегося транспортного средством дополнительно оповещают водителя вперед движущегося транспортного средства световым или звуковым сигналом устройства, установленного в его кабине. Обеспечивается повышение безопасности движения транспортных средств, движущихся по одной полосе друг за другом. 1 ил.



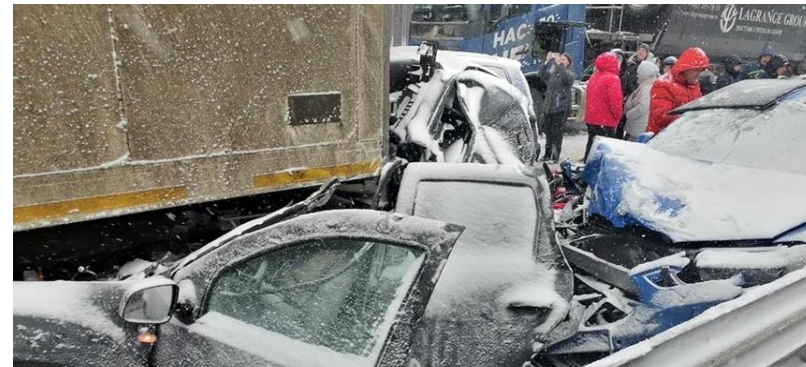
В 2023 году на разработку системы был получен грант по программе «Старт-1» в Фонде содействия инновациям.



АКТУАЛЬНОСТЬ

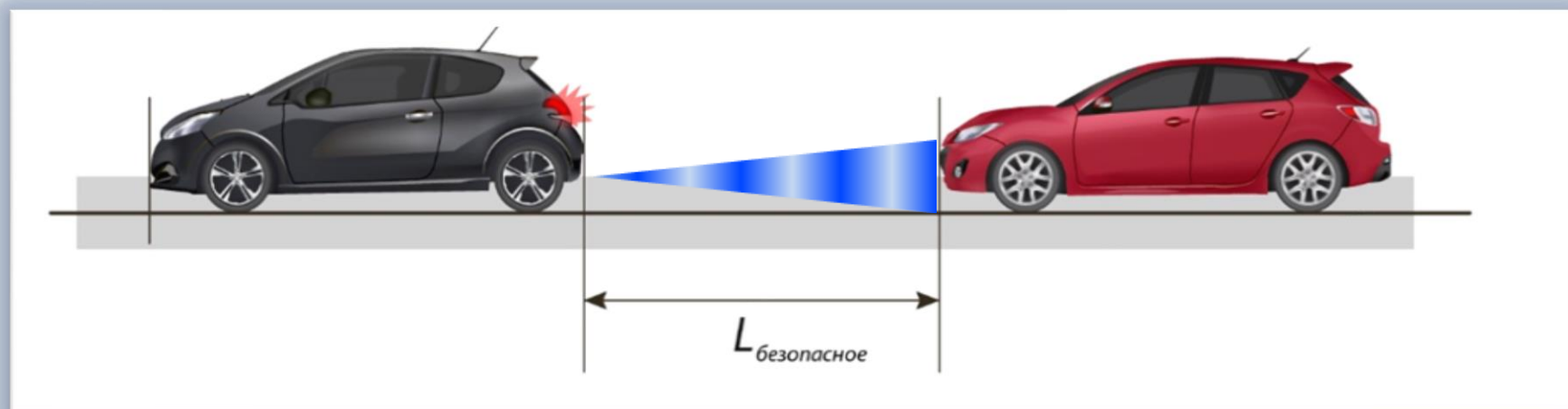
10 %

всех ДТП
происходят по
причине
несоблюдения
безопасной
дистанции.



ПРИНЦИП РАБОТЫ СИСТЕМЫ

1. Во время движения система «Keydi» измеряет дистанцию до заднего ТС;
2. Дистанция сравнивается с безопасной для данной скорости движения ТС;
3. В случае нарушения дистанции зажимаются стоп-сигналы ТС в прерывистом режиме;
4. Дополнительно производится оповещение водителя ТС свето-звуковым сигналом об опасном сближении сзади.



РЕЖИМЫ РАБОТЫ СИСТЕМЫ

- 1** - Стоп-сигналы зажимаются на 1 секунду с интервалом 2 секунды. При сближении заднего ТС на дистанцию менее безопасной, вычисленной ЭБУ для данной скорости движения ТС;
- 2** - Стоп-сигналы зажимаются на 1 секунду с интервалом 1 секунда. При сближении заднего ТС для дистанцию менее половины безопасной, вычисленной ЭБУ для данной скорости движения ТС;
- 3** - Стоп-сигналы зажимаются на 1 секунду с интервалом 1 секунда. При сближении заднего ТС на дистанцию менее 4-х метров при скорости движения ТС с системой от 0 км/ч до 15 км/ч.



СОСТАВ СИСТЕМЫ. ПРОТОТИП.

- Электронный блок управления (ЭБУ);
- Лазерный датчик измерения дистанции - Lidar;
- ГЛОНАСС/GPS модуль для измерения скорости ТС.



КОМПАНОВКА НА ТС

- Lidar смонтирован в боксе и закреплён на консоли бампера ТС;
- ГЛОНАСС/GPS модуль расположен снаружи ли внутри ТС;
- ЭБУ расположен внутри ТС и подключен к 12V разъёму ТС;
- Стоп-сигналы ТС подключены через реле ЭБУ к плюсовой клемме 12V разъёма ТС.

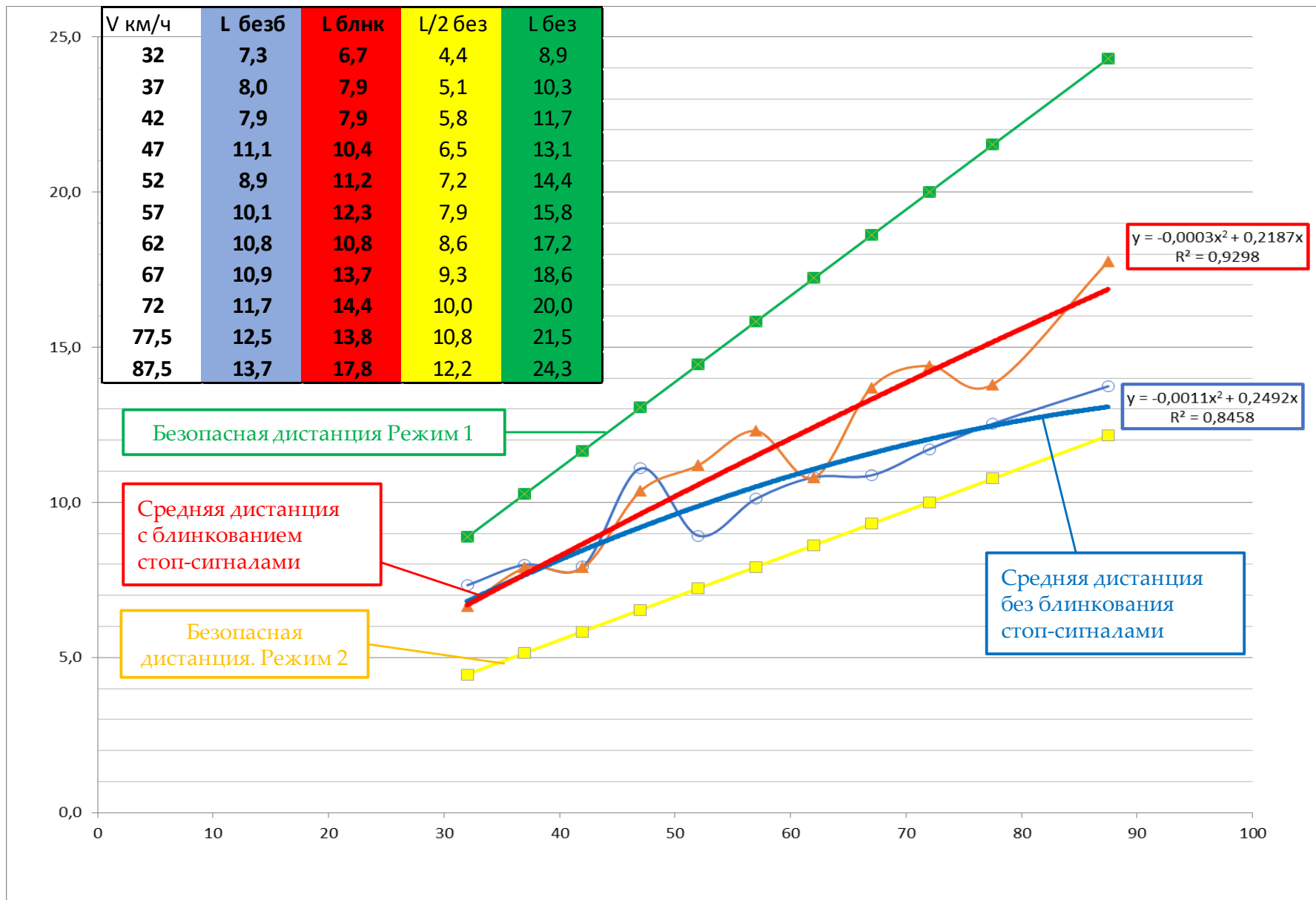


ИСПЫТАНИЯ

- Испытания прототипа прошли на городских дорогах г. Уфа;
- Отработаны все режимы работы системы;
- Собраны аналитические данные.

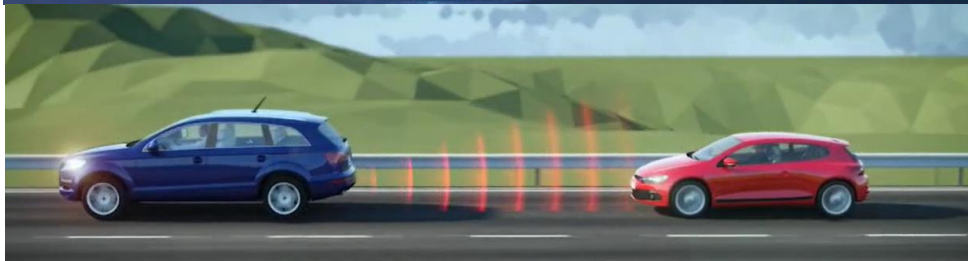


РЕЗУЛЬТАТЫ ИСПЫТАНИЙ



KEEP YOUR DISTANCE KEYDI SYSTEM

- ✓ система не имеет аналогов, базируется на современных технологиях
- ✓ система основана на естественной реакции водителей
- ✓ система однозначна в действиях, одновременно рекомендуемых водителям
- ✓ система свободно устанавливается в любое ТС, любого года выпуска
- ✓ система значительно повышает уровень общей автобезопасности



KEYDI

- Разработанная в России электронная система безопасности ТС;
- Система имеет потенциал для увеличения функционала.

В результате
выполнения работ по
программе «Старт 1»
получен патент
Российской Федерации
№ 2822940

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(19) **RU** (11) **2 822 940** (13) **C1**

(51) МПК
B60W 30/08 (2012.01)
B60W 40/04 (2006.01)

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ

(52) СПК
B60W 30/08 (2024.01); *B60W 40/04* (2024.01)

(21)(22) Заявка: 2023134659, 20.12.2023

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
20.12.2023

Дата регистрации:
16.07.2024

Приоритет(ы):
(22) Дата подачи заявки: 20.12.2023

(45) Опубликовано: 16.07.2024 Бюл. № 20

Адрес для переписки:
450074, Респ. Башкортостан, г. Уфа, ул.
Вознесенская, 13, Общество с ограниченной
ответственностью "Кейди Технолоджи",
директору Гимранову А.Э.

(72) Автор(ы):
Гимранов Артем Эрнстович (RU),
Кружков Вячеслав Николаевич (RU),
Миргазетдинов Ильяс Ахметшарифович
(RU)

(73) Патентообладатель(и):
Общество с ограниченной ответственностью
"Кейди Технолоджи" (RU)

(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: RU 2174922 C1, 20.10.2001. RU
2004123318 A, 20.10.2006. RU 2616114 C1,
12.04.2017. SU 794574 A1, 07.01.1981. RU 2139204
C1, 10.10.1999.

(54) СПОСОБ ПРЕДОТВРАЩЕНИЯ СТОЛКНОВЕНИЙ ТРАНСПОРТНЫХ СРЕДСТВ,
ДВИЖУЩИХСЯ ДРУГ ЗА ДРУГОМ ПО ОДНОЙ ПОЛОСЕ

(57) Реферат:

Изобретение относится к способу предотвращения столкновения транспортных средств, движущихся друг за другом по одной полосе. При осуществлении способа измеряют расстояние до сзади движущегося транспортного средства и сравнивают его со значением условно безопасной дистанции. Если условно безопасная дистанция нарушена, зажигают стоп-сигналы переднего транспортного средства в прерывистом режиме. Если сзади движущееся транспортное средство продолжает сближение с впереди движущимся транспортным средством, интервал

между зажиганиями уменьшается. Условно безопасную дистанцию определяют по формуле $L=V*T*k1*k2$, где L - условно безопасная дистанция, м; V - скорость переднего транспортного средства, м/с; T - время реакции водителя заднего транспортного средства, с; k1 - повышающий коэффициент времени суток; k2 - повышающий коэффициент погодных условий. Достигается повышение безопасности транспортных средств, движущихся по одной полосе. 1 ил.

RU 2 8 2 2 9 4 0 C 1

RU 2 8 2 2 9 4 0 C 1

Подробнее о работе системы на канале Keydi Tech comp в **YouTube**.



Keydi Tech comp

@KEYDITECH
7 подписчиков

Настроить вид канала

Управление видео

ГЛАВНАЯ

ВИДЕО

ПЛЕЙЛИСТЫ

СООБЩЕСТВО

КАНАЛЫ

О КАНАЛЕ



Видео ▶ Воспроизвести все



KeyDi (Keep Your Distance)
(Eng)

98 просмотров • 3 месяца назад



KeyDi (Keep Your Distance)
Система соблюдения...

253 просмотра • 3 месяца назад



KEYDI



ООО «Кейди Технолоджи».

Россия, г. Уфа.

keyditech@yandex.ru

8-927-636-2004