

Спосіб керування рухом машиною з роторно-гвинтовими рушіями, згідно якому керування поворотом передньої та задньої поворотних платформ здійснюють з можливістю обертання цих платформ незалежно одна від одної в площині дороги, що забезпечує поворот машини вправо, вліво, навколо власної вертикальної осі, а також рух "боком" і "крабом". При русі по м'якому ґрунту і воді поворот передньої та задньої поворотних платформ здійснюють за рахунок управління тяговими зусиллями та напрямком обертання роторно-гвинтових рушіїв, які встановлюють по обидві сторони платформ.