

1. Спосіб керування рухом машиною з роторно-гвинтовими рушіями, згідно з яким керування поворотом передньої та задньої поворотних платформ здійснюють з можливістю обертання цих платформ незалежно одна від одної в площині дороги, завдяки чому забезпечують поворот машини вправо, вліво, навколо власної вертикальної осі, а також рух "боком" і "крабом", який **відрізняється** тим, що 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.
2. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що при прямолінійному русі машини з роторно-гвинтовими рушіями вперед по м'якому ґрунту і воді передню та задню поворотні платформи жорстко фіксують, причому передні роторно-гвинтові рушії обертаються назустріч один одному, а задні - в протилежну сторону, при обертанні задніх роторно-гвинтових рушіїв назустріч один одному, а передніх - в протилежну сторону, машина рухається назад.
3. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що для руху "боком" машини з роторно-гвинтовими рушіями по м'якому ґрунту передню та задню поворотні платформи жорстко фіксують, причому передні і задні роторно-гвинтові рушії обертаються в один бік.
4. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що для руху машини з роторно гвинтовими рушіями "боком" на воді передню та задню поворотні платформи обертають навколо своєї вертикальної осі на кут 90° та жорстко фіксують в такому положенні, причому роторно-гвинтові рушії передньої поворотної платформи обертаються назустріч один одному, а задньої поворотної платформи - в протилежні сторони.
5. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що при русі машини з роторно-гвинтовими рушіями по м'якому ґрунту і воді на вході у маневр руху "крабом" внутрішні передній та задній роторно-гвинтові рушії вимикають, а на передньому та задньому зовнішньому роторно-гвинтових рушіях створюють необхідне тягове зусилля для здійснення повороту передньої та задньої поворотних платформ в площині дороги на однаковий кут α відносно поздовжньої осі машини, де $\alpha < 90^\circ$.
6. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що для руху машини з роторно гвинтовими рушіями "крабом" по м'якому ґрунту і воді на всіх роторно-гвинтових рушіях створюють однакові тягові зусилля, причому передню та задню поворотні платформи обертають навколо своєї вертикальної осі на однаковий кут α відносно поздовжньої осі машини, де $\alpha < 90^\circ$, та жорстко зафіксують.
7. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що для виконання розвороту машини з роторно-гвинтовими рушіями навколо власної вертикальної осі на воді, передню та задню поворотні платформи обертають навколо своїх вертикальних осей на кут 90° та жорстко фіксують в такому положенні, причому роторно-гвинтові рушії внутрішні відносно центру платформи вимикають, а роторно-гвинтові рушії зовнішні відносно центру платформи обертаються назустріч один одному.
8. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що для виконання розвороту машини з роторно-гвинтовими рушіями навколо власної вертикальної осі по м'якому ґрунту, роторно-гвинтові рушії передньої поворотної платформи обертаються в протилежну сторону відносно роторно-гвинтових рушіїв задньої поворотної платформи, причому поворотні платформи жорстко фіксують.
9. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що при входженні у поворот машини з роторно-гвинтовими рушіями при русі по м'якому ґрунту і воді передній внутрішній та задній зовнішній роторно-гвинтові рушії вимикають, а на передньому зовнішньому та задньому внутрішньому роторно-гвинтових рушіях створюють тягове зусилля, необхідне для здійснення повороту передньої та задньої платформ, причому передня і задня поворотні платформи обертаються у протилежних напрямках.
10. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що у сталому режимі повороту по м'якому ґрунту на передньому та задньому зовнішньому роторно-гвинтових рушіях створюють необхідне

для здійснення повороту тягове зусилля, а передній та задній внутрішній роторно-гвинтові рушії вимикають, причому передня і задня поворотні платформи повернуті у протилежних напрямках на кут, що забезпечує необхідний радіус повороту, та зафіксовані.

11. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що у сталому режимі повороту на воді передні роторно-гвинтові рушії обертають назустріч один одному, а задні - в протилежну сторону, причому передня і задня поворотні платформи повернуті у протилежних напрямках на кут, що забезпечує необхідний радіус повороту, та жорстко зафіксовані.

12. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що при виході з повороту машини з роторно-гвинтовими рушіями при русі по м'якому ґрунту і воді передній зовнішній та задній внутрішній роторно-гвинтові рушії вимикають, а на передньому внутрішньому та задньому зовнішньому роторно-гвинтових рушіях створюють тягове зусилля, необхідне для здійснення повороту передньої і задньої поворотних платформ у вихідне положення.