



(12) **Offenlegungsschrift**

(21) Aktenzeichen: **10 2019 135 668.7**

(51) Int Cl.: **B60K 28/16 (2006.01)**

(22) Anmeldetag: **23.12.2019**

(43) Offenlegungstag: **24.06.2021**

(71) Anmelder:  
**Wirtgen GmbH, 53578 Windhagen, DE**

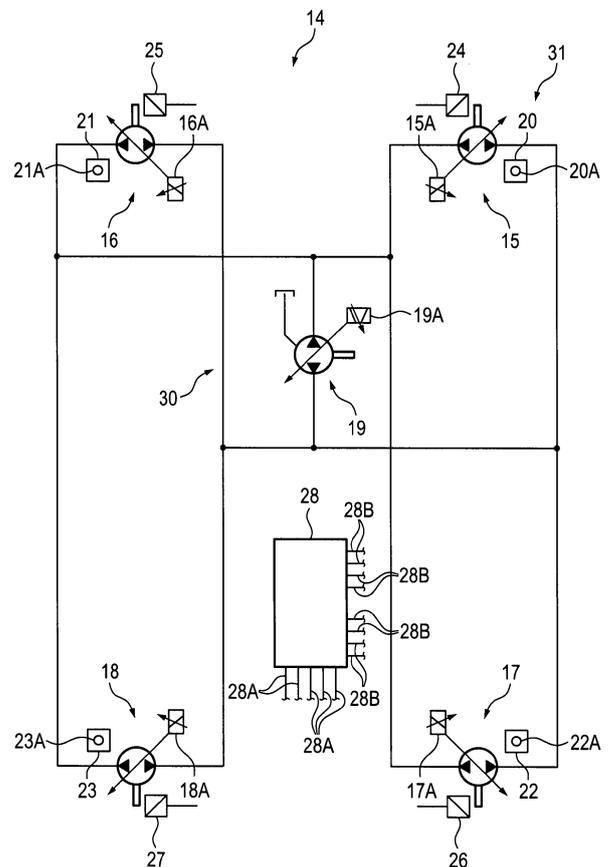
(72) Erfinder:  
**Dittmann, Siegbert, 53560 Vettelschoß, DE**

(74) Vertreter:  
**OANDO Oppermann & Oppermann LLP, 65193  
Wiesbaden, DE**

**Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen.**

(54) Bezeichnung: **Selbstfahrende Baumaschine und Verfahren zum Steuern einer selbstfahrenden Baumaschine**

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft eine selbstfahrende Baumaschine, insbesondere eine Straßenfräsmaschine, Stabilisierer, Recycler oder Surface-Miner, die einen von mindestens drei Laufwerken 10A, 10B, 11A, 11B getragenen Maschinenrahmen 2, eine Antriebseinrichtung 14 zum Antreiben von mindestens zwei Laufwerken und eine am Maschinenrahmen angeordnete Arbeitswalze 4 aufweist. Darüber hinaus betrifft die Erfindung ein Verfahren zum Steuern einer derartigen Baumaschine. Die Antriebseinrichtung 14 umfasst den antreibbaren Laufwerken zugeordnete verstellbare Hydraulikmotoren 15, 16, 17, 18 mit einem durch eine Verstelleinrichtung 15A, 16A, 17A, 18A veränderbaren Schluckvolumen  $V_g$  und mindestens eine von mindestens einem Antriebsmotor angetriebene verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe 19 zur Versorgung der Hydraulikmotoren mit einem veränderbaren Gesamtvolumenstrom  $Q$  von Hydraulikflüssigkeit. Darüber hinaus ist eine Steuereinrichtung 28 vorgesehen, die derart konfiguriert ist, dass aus dem von der mindestens einen Fahrtriebs-Hydraulikpumpe 19 bereitgestellten Gesamtvolumenstrom  $Q$  für jeden verstellbaren Hydraulikmotor 15, 16, 17, 18 ein Teilvolumenstrom  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$  ermittelt wird, mit dem der jeweilige Hydraulikmotor betrieben werden soll, und bei einer Erhöhung der Drehzahl  $n$  eines verstellbaren Hydraulikmotors infolge eines Schlupfes des dem verstellbaren Hydraulikmotor zugeordneten Laufwerks die Verstelleinrichtung des verstellbaren Hydraulikmotors derart angesteuert ...



## Beschreibung

**[0001]** Die Erfindung betrifft eine selbstfahrende Baumaschine, insbesondere eine Straßenfräsmaschine, Stabilisierer, Recycler oder Surface-Miner, die einen Maschinenrahmen, der von mindestens drei Laufwerken getragen wird, und eine Antriebseinrichtung zum Antreiben von mindestens zwei Laufwerken aufweist. Darüber hinaus betrifft die Erfindung ein Verfahren zum Steuern einer derartigen Baumaschine.

**[0002]** Straßenfräsmaschinen, Stabilisierer, Recycler oder Surface-Miner verfügen über eine rotierende Arbeitswalze, bei der es sich um eine Fräs- oder Schneidwalze handeln kann. Mit der Arbeitswalze können beispielsweise schadhafte Straßenschichten abgetragen, bestehende Straßenbeläge wiederaufbereitet, das Gelände für den Straßenbau vorbereitet oder Bodenschätze abgebaut werden.

**[0003]** Selbstfahrende Baumaschinen weisen einen Maschinenrahmen auf, der von einem Fahrwerk getragen wird, das mehrere Laufwerke, beispielsweise Kettenlaufwerke oder Räder, umfasst. Es sind Baumaschinen mit in Arbeitsrichtung vorderen, linken und rechten Laufwerken und hinteren, linken und rechten Laufwerken bekannt. Die Baumaschinen können aber auch nur ein vorderes und ein linkes und ein rechtes hinteres Laufwerk oder ein linkes und ein rechtes vorderes und nur ein hinteres Laufwerk aufweisen. Bei den Baumaschinen ist mindestens eines der Laufwerke ein lenkbares Laufwerk. Beispielsweise ist bei einer Kleinfräse, die ein vorderes Laufwerk und zwei hintere Laufwerke aufweist, das vordere Laufwerk ein lenkbares Laufwerk.

**[0004]** Zum Antrieb der Laufwerke verfügen selbstfahrende Baumaschinen im Allgemeinen über eine hydrostatische Antriebseinrichtung, die den antreibbaren Laufwerken zugeordnete Hydraulikmotoren und wenigstens eine von einem Antriebsmotor, insbesondere Verbrennungsmotor, angetriebene Fahrtriebs-Hydraulikpumpe zur Versorgung der Hydraulikmotoren mit einem Volumenstrom von Hydraulikflüssigkeit umfasst.

**[0005]** Die Fahrtriebs-Hydraulikpumpe ist im Allgemeinen eine Verstellpumpe zur Bereitstellung eines Gesamtvolumenstroms von Hydraulikflüssigkeit zur Versorgung der Hydraulikmotoren und die Hydraulikmotoren sind Verstellmotoren. Die Verstellpumpe und die Verstellmotoren weisen jeweils eine Verstelleinrichtung auf, mit der das Schluckvolumen verändert werden kann. Unter Schluckvolumen  $V_g$  eines Hydraulikmotors oder einer Hydraulikpumpe wird in diesem Zusammenhang diejenige Menge an Hydraulikflüssigkeit verstanden, die der Hydraulikmotor bzw. die Hydraulikpumpe pro Umdrehung verbraucht. Das Produkt aus Schluckvolumen  $V_g$  und

Drehzahl  $n$  des Hydraulikmotors ergibt den Volumenstrom  $Q$ , von dem wiederum die Fahrgeschwindigkeit  $v$  der selbstfahrenden Baumaschine abhängt.

**[0006]** Die selbstfahrenden Baumaschinen verfügen über eine Steuereinrichtung für die Steuerung der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe, um den Hydraulikmotoren der Laufwerke den für die gewünschte Fahrgeschwindigkeit erforderliche Volumenstrom von Hydraulikflüssigkeit bereitzustellen.

**[0007]** Zum Lenken der Laufwerke weisen selbstfahrende Baumaschinen eine Lenkeinrichtung auf, die den lenkbaren Laufwerken zugeordnete Lenkeinrichtungen-Betätigungseinrichtungen, beispielsweise Kolben/Zylinderanordnungen, umfasst, um die Fahrtrichtung der Laufwerke einzustellen.

**[0008]** Das Hydrauliksystem der Baumaschinen weist weiterhin Hydraulikleitungen zum Zuführen bzw. Abführen der Hydraulikflüssigkeit zu den Hydraulikmotoren bzw. von der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe auf.

**[0009]** An den Antrieb von selbstfahrenden Baumaschinen werden hohe Anforderungen gestellt. Besonders hohe Anforderungen werden an die Traktion von selbstfahrenden Baumaschinen gestellt, die über Arbeitswalzen verfügen, die einen enormen Widerstand darstellen und deshalb hohe Zugkräfte der Baumaschinen erforderlich machen. Wenn der Vorschub nicht gleichmäßig erfolgt oder die Baumaschine in Kurvenfahrten ruckartige Bewegungen ausführt, verschlechtert sich das Arbeitsergebnis (Fräsbild). Das Problem einer unzureichenden Traktion stellt sich insbesondere bei einem rutschigen Untergrund, wenn die Gefahr besteht, dass ein oder mehrere Laufwerke durchrutschen bzw. durchdrehen.

**[0010]** Zum Stand der Technik gehören selbstfahrende Baumaschinen mit Hydrauliksystemen, die nicht über einen sogenannten hydraulischen Mengenteiler verfügen. Derartige Baumaschinen haben den Nachteil, dass ein Durchrutschen bzw. Durchdrehen eines Laufwerks zu einer signifikanten Erhöhung des Volumenstroms führt, der dem betreffenden Laufwerk zugeführt wird, da sich beim Durchrutschen die Drehzahl des Laufwerks infolge des geringeren Drehmoments stark erhöht. Folglich stehen bei einem für sämtliche Laufwerke vorgegebenen Gesamtvolumenstrom den anderen Laufwerken nur stark verringerte Teilvolumenströme zur Verfügung, wodurch sich die Traktion der Baumaschine insgesamt erheblich verschlechtert. Das kann soweit führen, dass die Maschine am Hang eine Rückwärtsbewegung ausführt. Eine nicht ausreichende Traktion führt zu einer deutlichen Verringerung bzw. Ungleichförmigkeit der Vorschubgeschwindigkeit, womit das Arbeitsergebnis wiederum negativ beeinflusst wird.

**[0011]** Dieses Problem kann mit einem hydraulischen Mengenteiler gelöst werden, der den Gesamtvolumenstrom in Teilvolumenströme aufteilen und sowohl den Volumenstrom als auch die Drehzahl des betreffenden Hydraulikmotors konstant halten kann. Es sind verschiedene Bauarten von Mengenteilern bekannt, zu denen Kolben-Mengenteiler und Zahnrad-Mengenteiler gehören. Nachteilig ist, dass derartige Mengenteiler relativ kostspielige Bauteile sind. Sie müssen hohen Drücken standhalten und präzise arbeiten. Darüber hinaus nehmen sie bei dem begrenzten Platzangebot in einer Baumaschine einen verhältnismäßig großen Bauraum ein. Einen relativ großen Platzbedarf haben auch die vielen Hydraulikleitungen, die von dem Mengenteiler abgehen bzw. zu dem Mengenteiler führen. In der Praxis hat sich weiterhin gezeigt, dass eine Straßenfräsmaschine mit einer derartigen Steuerung bei einer Kurvenfahrt ruckartige Bewegungen ausführen kann, da mit dem Mengenteiler Drehzahl und Volumenstrom konstant gehalten werden, was wiederum das Fräsbild negativ beeinflusst.

**[0012]** Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, die Traktion einer selbstfahrenden Baumaschine zu verbessern. Eine weitere Aufgabe der Erfindung ist, die Kurvenfahrt einer selbstfahrenden Baumaschine zu verbessern. Der Erfindung liegt auch die Aufgabe zugrunde, das Arbeitsergebnis der Baumaschine zu verbessern, die Herstellungskosten der Baumaschine zu verringern sowie zusätzlichen Bauraum für andere Aggregate zu schaffen bzw. die Abmessungen der Baumaschine zu verringern.

**[0013]** Die Lösung dieser Aufgaben erfolgt erfindungsgemäß mit den Merkmalen der unabhängigen Patentansprüche. Die abhängigen Ansprüche betreffen bevorzugte Ausführungsformen der Erfindung.

**[0014]** Die erfindungsgemäße selbstfahrende Baumaschine verfügt über einen Maschinenrahmen, der von mindestens drei Laufwerken getragen wird, von denen wenigsten zwei Laufwerke angetrieben sind und eine Antriebseinrichtung zum Antreiben von mindestens zwei Laufwerken. Eine erfindungsgemäße Baumaschine mit vier Laufwerken kann auch zwei unabhängige Fahrtriebs-Stränge umfassen, wobei dann jeder Kreislauf über zwei antreibbare Laufwerke verfügt.

**[0015]** Die Antriebseinrichtung umfasst den antreibbaren Laufwerken zugeordnete verstellbare Hydraulikmotoren mit einem durch eine Verstelleinrichtung veränderbaren Schluckvolumen und mindestens eine von mindestens einem Antriebsmotor angetriebene verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe zur Versorgung der Hydraulikmotoren mit einem veränderbaren Gesamtvolumenstrom von Hydraulikflüssigkeit. Die mindestens eine Fahrtriebs-Hydraulikpumpe kann von mindestens einem Verbrennungs-

motor angetrieben werden, der mit einer konstanten Drehzahl laufen kann. Das Schluckvolumen der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe kann mit einer Verstelleinrichtung verändert werden.

**[0016]** Darüber hinaus ist eine Steuereinrichtung vorgesehen, die derart konfiguriert ist, dass die mindestens eine verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe derart angesteuert wird, dass ein Gesamtvolumenstrom von Hydraulikflüssigkeit in Abhängigkeit von der gewünschten Fahrgeschwindigkeit bereitgestellt wird.

**[0017]** Die Steuereinrichtung ist ferner derart konfiguriert, dass aus dem von der mindestens einen Fahrtriebs-Hydraulikpumpe bereitgestellten Gesamtvolumenstrom für jeden verstellbaren Hydraulikmotor ein Teilvolumenstrom ermittelt wird, mit dem der jeweilige Hydraulikmotor betrieben werden soll, und bei einer Erhöhung der Drehzahl (n) eines verstellbaren Hydraulikmotors infolge eines Schlupfes des dem verstellbaren Hydraulikmotor zugeordneten Laufwerks die Verstelleinrichtung des verstellbaren Hydraulikmotors derart angesteuert wird, dass für den verstellbaren Hydraulikmotor ein Schluckvolumen eingestellt wird, bei dem der für den verstellbaren Hydraulikmotor ermittelte Teilvolumenstrom eingehalten wird oder sich einstellt bzw. der ermittelte Teilvolumenstrom wiederhergestellt wird.

**[0018]** Die erfindungsgemäße selbstfahrende Baumaschine zeichnet sich dadurch aus, dass ein hydraulischer Mengenteiler nicht erforderlich ist. Wenn die Steuereinrichtung für die Antriebseinrichtung der erfindungsgemäßen Baumaschine Bestandteil der Steuer- und Recheneinheit der Baumaschine ist, sind für die Steuerung des Antriebs zusätzliche Komponenten nicht erforderlich. Die Traktion der Baumaschine kann mit der erfindungsgemäßen Steuerung erheblich verbessert werden. Daraus ergibt sich auch ein verbessertes Arbeitsergebnis. Die erfindungsgemäße Steuerung kann über den gesamten Geschwindigkeitsbereich und Lenkbereich der Baumaschine wirksam sein. Die Steuerung verhindert eine Rückwärtsbewegung am Hang.

**[0019]** Eine bevorzugte Ausführungsform sieht eine Steuerung für die Kurvenfahrt vor, die den Lenkwinkel der Laufwerke berücksichtigt. Bei der Steuerung können neben dem Lenkwinkel aber auch andere Größen und/oder Betriebszustände Berücksichtigung finden. Zur Bestimmung des Lenkwinkels weist das lenkbare Laufwerk einen Lenkwinkel-Sensor auf, der in Abhängigkeit von dem Lenkwinkel ein Lenkwinkel-Signal erzeugt, das die Steuereinrichtung empfängt. Wenn der Lenkwinkel gleich null ist, d. h. bei einer Geradeausfahrt, wird der Gesamtvolumenstrom zu gleichen Teilen in die Teilvolumenströme für die verstellbaren Hydraulikmotoren aufgeteilt. Eine Aufteilung zu gleichen Teilen kann auch bei einem sehr kleinen

Lenkwinkel erfolgen. Ist der Lenkwinkel hingegen ungleich null, d. h. bei einer Kurvenfahrt, wird der Gesamtvolumenstrom in die Teilvolumenströme für die verstellbaren Hydraulikmotoren in Abhängigkeit von dem jeweiligen Kurvenradius aufgeteilt, wobei der Kurvenradius auf der Grundlage des Lenkwinkels ermittelt werden kann. Wenn der Volumenstrom der Hydraulikmotoren an den Kurvenradius angepasst wird, kann die Baumaschine in der Kurve gleichmäßig ohne ruckartige Bewegungen fahren. Für die Kurvenfahrt sollten die Lenkwinkel der lenkbaren Laufwerke derart eingestellt sein, dass sich die Verlängerungen von senkrecht auf den lenkbaren Laufwerken stehenden Achsen in einem Punkt, d. h. dem Momentanpol, schneiden (Ackermann Bedingung).

**[0020]** Bei der Aufteilung des Gesamtvolumenstroms in die Teilvolumenströme können die verschiedenen Lenkmodi, beispielsweise eine „Vorderachslenkung“, „Hinterachslenkung“, „Vorder- und Hinterachslenkung“ bzw. „Allradlenkung“ (coordinated steering) oder „Hundeganglenkung“ (crab steering) Berücksichtigung finden.

**[0021]** Eine besonders bevorzugte Ausführungsform sieht in Arbeitsrichtung ein lenkbares vorderes rechtes Laufwerk und ein lenkbares vorderes linkes Laufwerk und ein lenkbares hinteres rechtes Laufwerk und ein lenkbares hinteres linkes Laufwerk vor, wobei ein vorderer rechter Hydraulikmotor dem vorderen rechten Laufwerk und ein vorderer linker Hydraulikmotor dem vorderen linken Laufwerk und ein hinterer rechter Hydraulikmotor dem hinteren rechten Laufwerk und hinterer linker Hydraulikmotor dem hinteren linken Laufwerk zugeordnet sind. Die erfindungsgemäße Steuerung ist vorzugsweise für sämtliche Laufwerke vorgesehen, sie kann aber beispielsweise auch nur für die vorderen oder hinteren Laufwerke vorgesehen sein.

**[0022]** Der Gesamtvolumenstrom kann mit einer oder mehreren Fahrtriebs-Hydraulikpumpen bereitgestellt werden. Eine Ausführungsform sieht vor, dass mit einer Fahrtriebs-Hydraulikpumpe Hydraulikflüssigkeit für den vorderen, rechten und linken Hydraulikmotor und den hinteren, rechten und linken Hydraulikmotor bereitgestellt wird. Eine andere Ausführungsform sieht eine erste Fahrtriebs-Hydraulikpumpe und eine zweite Fahrtriebs-Hydraulikpumpe vor, wobei der Volumenstrom für den vorderen rechten Hydraulikmotor und den vorderen linken Hydraulikmotor mit der ersten Fahrtriebs-Hydraulikpumpe und der Volumenstrom für den hinteren rechten Hydraulikmotor und den hinteren linken Hydraulikmotor mit der zweiten Fahrtriebs-Hydraulikpumpe bereitgestellt wird.

**[0023]** Nachfolgend werden Ausführungsbeispiele der Erfindung unter Bezugnahme auf die Zeichnungen im Einzelnen erläutert.

**[0024]** Es zeigen:

**Fig. 1** ein Ausführungsbeispiel einer selbstfahrenden Baumaschine, die über zwei vordere und zwei hintere lenkbare Laufwerke verfügt,

**Fig. 2** ein erstes Ausführungsbeispiel der Steuereinrichtung für die verstellbaren Hydraulikmotoren der selbstfahrenden Baumaschine,

**Fig. 3** die Stellung der Laufwerke einer Baumaschine mit zwei lenkbaren vorderen Laufwerken während einer Kurvenfahrt in stark vereinfachter schematischer Darstellung,

**Fig. 4** die Stellung der hinteren Laufwerke der Baumaschine von **Fig. 3** während einer Kurvenfahrt in stark vereinfachter schematischer Darstellung,

**Fig. 5A** die Stellung der Laufwerke einer Baumaschine mit lenkbaren vorderen und hinteren Laufwerken während einer Kurvenfahrt in stark vereinfachter schematischer Darstellung,

**Fig. 5B** die Stellung der Laufwerke einer Baumaschine im Lenkmodus „Hundeganglenkung“ und

**Fig. 6** ein zweites Ausführungsbeispiel der Steuereinrichtung für die verstellbaren Hydraulikmotoren der selbstfahrenden Baumaschine.

**[0025]** Die **Fig. 1** zeigt in der Seitenansicht als Beispiel für eine selbstfahrende Baumaschine eine Straßenfräsmaschine zum Abfräsen von Straßenbelägen, bei der es sich um eine Frontlader-Straßenfräsmaschine handelt. Die Baumaschine verfügt über einen von einem Fahrwerk **1** getragenen Maschinenrahmen **2**, an dem eine Arbeitseinrichtung **3** angeordnet ist, mit der die für die Baumaßnahme erforderlichen Arbeiten durchgeführt werden können. Die Arbeitseinrichtung **3** weist eine in **Fig. 1** nur andeutungsweise dargestellte Fräswalze **4** auf, die in einem Fräswalzengehäuse **5** angeordnet ist. Oberhalb des Fräswalzengehäuses **5** befindet sich am Maschinenrahmen **2** der Fahrstand **6** mit einem Bedienpult **7** für den Maschinenführer. Das Bedienpult **7** weist mehrere Bedienelemente **8** auf, die der Maschinenführer betätigen kann. Das abgefräste Material wird mit einer Fördereinrichtung **9** abgeführt, die schwenkbar an der Vorderseite des Maschinenrahmens **2** angeordnet ist.

**[0026]** Die Baumaschine weist in Arbeitsrichtung A ein vorderes linkes Laufwerk **10A** und ein vorderes rechtes Laufwerk **10B** und ein hinteres linkes Laufwerk **11A** und ein hinteres rechtes Laufwerk **11B** auf. An den Laufwerken sind vordere und hintere Hubeinrichtungen **12A**, **12B** und **13A**, **13B** vorgesehen, so dass durch Einfahren bzw. Ausfahren der Hubeinrichtungen Höhe und Neigung des Maschinenrahmens **2** gegenüber der Bodenoberfläche B verändert werden kann.

**[0027]** Bei dem vorliegenden Ausführungsbeispiel einer selbstfahrenden Baumaschine sind sämtliche Laufwerke **10A**, **10B** und **11A**, **11B** antreibbare und lenkbare Laufwerke. Die Baumaschine kann aber beispielsweise auch nur zwei hintere, antreibbare und nicht lenkbare Laufwerke und ein vorderes, nicht antreibbares und lenkbares Laufwerk aufweisen. Für den Antrieb der Laufwerke weist die Baumaschine eine hydrostatische Antriebseinrichtung **14** auf, die nachfolgend unter Bezugnahme auf **Fig. 2** im Einzelnen beschrieben wird.

**[0028]** Die hydrostatische Antriebsrichtung **14** umfasst in Arbeitsrichtung einen dem vorderen rechten Laufwerk **10B** zugeordneten vorderen rechten Hydraulikmotor **15**, einem dem vorderen linken Laufwerk **10A** zugeordneten vorderen linken Hydraulikmotor **16**, einem dem hinteren rechten Laufwerk **11B** zugeordneten hinteren rechten Hydraulikmotor **17** und einem dem hinteren linken Laufwerk **11A** zugeordneten hinteren linken Hydraulikmotor **18**. Die Hydraulikmotoren sind verstellbare Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18**, die eine Verstelleinrichtung **15A**, **16A**, **17A**, **18A** zur Einstellung des Schluckvolumens  $V_g$  umfassen. Derartige Hydraulikmotoren gehören zum Stand der Technik. Die Hydraulikmotoren können beispielsweise Axialkolbenmotoren sein, die ein zylindrisches Drehteil mit axialen Bohrungen zur Aufnahme von Kolben aufweisen. Die Verstelleinrichtung kann ein elektrisches Stellglied sein, das in Abhängigkeit von einer Steuer Spannung oder einem Steuerstrom das Drehteil des Axialkolbenmotors ver stellt, so dass sich das Schluckvolumen  $V_g$  verändert.

**[0029]** Die verstellbaren Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** werden von einer Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** mit Hydraulikflüssigkeit versorgt. Die Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** wird von einem nicht dargestellten Verbrennungsmotor angetrieben. Bei dem vorliegenden Ausführungsbeispiel ist zur Versorgung der Hydraulikmotoren sämtlicher Laufwerke nur eine Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** vorgesehen. Die Antriebseinrichtung **14** kann aber beispielsweise auch zwei Fahrtriebs-Hydraulikpumpen umfassen, von denen die eine Hydraulikpumpe beispielsweise Hydraulikflüssigkeit für die vorderen Laufwerke und die andere Pumpe Hydraulikflüssigkeit für die hinteren Laufwerke bereitstellt.

**[0030]** Die Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** ist eine verstellbare Hydraulikpumpe mit einer Verstelleinrichtung **19A**, beispielsweise ein elektrisches Stellglied, so dass der Volumenstrom variabel ist.

**[0031]** Die Baumaschine umfasst weiterhin eine Lenkeinrichtung **31**. Den einzelnen Laufwerken **10A**, **10B**, **11A**, **11B** sind in **Fig. 2** nur andeutungsweise dargestellte Lenkeinrichtungs-Betätigungseinrichtungen **20**, **21**, **22**, **23** (Aktoren) zugeordnet, die an den Laufwerken angreifende Kolben-/Zylinderanordnungen

sein können. Die Lenkeinrichtungs-Betätigungseinrichtungen der Lenkeinrichtung **31** weisen Lenkwinkel-Sensoren **20A**, **21A**, **22A**, **23A** auf, die in Abhängigkeit von dem Lenkwinkel des jeweiligen Laufwerks ein Lenkwinkel-Signal erzeugen.

**[0032]** Darüber hinaus sind den einzelnen Laufwerken **20**, **21**, **22**, **23** nur andeutungsweise dargestellte Drehzahl-Sensoren **24**, **25**, **26**, **27** zugeordnet, die in Abhängigkeit von der Drehzahl  $n$  der Laufwerke bzw. der den Laufwerken zugeordneten Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** ein Drehzahl-Signal erzeugen.

**[0033]** Zur Ansteuerung der Verstelleinrichtung **19A** der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** und der Verstelleinrichtungen **15A**, **16A**, **17A**, **18A** der Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** ist eine Steuereinrichtung **28** vorgesehen, die Bestandteil der nicht dargestellten zentralen Steuer- und Recheneinheit der Baumaschine sein kann.

**[0034]** Die Steuereinrichtung **28** ist über Steuerleitungen **28A** mit der Verstelleinrichtung **19A** der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** sowie den Verstelleinrichtungen **15A**, **16A**, **17A**, **18A** der Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** verbunden und empfängt über Signalleitungen **28B** die Lenkwinkel-Signale der Lenkwinkel-Sensoren **20A**, **21A**, **22A**, **23A** und die Drehzahl-Signale der Drehzahl-Sensoren **24**, **25**, **26**, **27**.

**[0035]** Die Steuereinrichtung **28** kann analoge oder digitale Schaltkreise umfassen. Sie kann beispielsweise einen allgemeinen Prozessor, einen digitalen Signalprozessor (DSP) zur kontinuierlichen Bearbeitung digitaler Signale, einen Mikroprozessor, eine anwendungsspezifische integrierte Schaltung (ASIC), einen aus Logikelementen bestehenden integrierten Schaltkreis (FPGA) oder andere integrierte Schaltkreise (IC) oder Hardware-Komponenten aufweisen. Auf den Hardware-Komponenten kann ein Datenverarbeitungsprogramm (Software) laufen, um die einzelnen Komponenten der Baumaschine ansteuern zu können.

**[0036]** Darüber hinaus umfasst das Hydrauliksystem Hydraulikleitungen **30** zum Zuführen und Abführen der Hydraulikflüssigkeit. Der Druckanschluss der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** ist mit dem Einlass der beiden vorderen und hinteren Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** verbunden und der Auslass der vorderen und hinteren Hydraulikmotoren ist mit dem Sauganschluss der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** verbunden. Die Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** stellt einen vorgegebenen Gesamtvolumenstrom von Hydraulikflüssigkeit bereit, der sich auf die einzelnen Hydraulikmotoren verteilt.

**[0037]** Die Steuereinrichtung **28** ist derart konfiguriert, dass die Verstelleinrichtung **19A** der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** derart angesteuert wird,

dass ein bestimmter Gesamtvolumenstrom  $Q$  von Hydraulikflüssigkeit bereitgestellt wird. Der Gesamtvolumenstrom  $Q$  ist von der gewünschten Fahrgeschwindigkeit  $v$  der Baumaschine abhängig, die vom Fahrzeugführer vorgegeben werden kann.

**[0038]** Zunächst sei angenommen, dass sämtliche Laufwerke **10A**, **10B** und **11A**, **11B** auf dem Boden **B** aufstehen und eine ausreichende Haftreibung (Grip) haben, so dass die Laufwerke nicht durchrutschen bzw. durchdrehen. In diesem Fall teilt sich der Gesamtvolumenstrom  $Q$  der Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** idealerweise auf die Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** zu gleichen Teilen auf. Der Teilvolumenstrom  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  jedes Hydraulikmotors beträgt 25% des Gesamtvolumenstroms. Folglich steht an jedem Laufwerk 25% der Antriebsleistung zur Verfügung (Antriebsverluste werden vernachlässigt).

**[0039]** Wenn hingegen ein Laufwerk **10A**, **10B** und **11A**, **11B** durchrutscht, erhöht sich infolge des geringeren Drehmoments, das der dem betreffenden Laufwerk zugeordnete Hydraulikmotor **15A**, **16A**, **17A**, **18A** aufbringen muss, die Drehzahl des Laufwerks (Schlupf) bzw. des Hydraulikmotors, was eine Erhöhung des Teilvolumenstroms  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  des Hydraulikmotors zur Folge hat. Folglich verringern sich die Teilvolumenströme  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  der anderen Hydraulikmotoren entsprechend. Während das eine Laufwerk durchrutscht, können die anderen Laufwerke die Baumaschine nicht mehr mit ausreichender Leistung antreiben. Dies soll mit der Erfindung verhindert werden, was im Folgenden beschrieben wird.

**[0040]** Die Steuereinrichtung **28** ist derart konfiguriert, dass die nachfolgenden Verfahrensschritte durchgeführt werden.

**[0041]** Zunächst wird der Fall einer Geradeausfahrt der Baumaschine beschrieben. In diesem Fall empfängt die Steuereinrichtung **28** ein Lenkwinkel-Signal, das einem Lenkwinkel von null entspricht. Es sei angenommen, dass das vordere rechte Laufwerk **10B** durchrutscht, was zu einer Erhöhung dessen Teilvolumenstrom führt. Dies soll verhindert werden.

**[0042]** Die Steuereinrichtung **28** berechnet zunächst aus dem von der mindestens einen Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** bereitgestellten Gesamtvolumenstrom  $Q$  für jeden verstellbaren Hydraulikmotor **15**, **16**, **17**, **18** einen Teilvolumenstrom  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$ . Bei einer Geradeausfahrt sollen sämtliche Laufwerke **10A**, **10B** und **11A**, **11B** die gleiche Fahrgeschwindigkeit  $v_1$ ,  $v_2$ ,  $v_3$ ,  $v_4$  haben bzw. sich die Hydraulikmotoren **15**, **16**, **17**, **18** mit der gleichen Drehzahl  $n_1$ ,  $n_2$ ,  $n_3$ ,  $n_4$  drehen. Folglich sollen die einzelnen Hydraulikmotoren jeweils mit 25% des Gesamtvolumenstroms versorgt werden.

**[0043]** Die Steuereinrichtung **28** berechnet somit den Teilvolumenstrom  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  jedes Hydraulikmotors **15**, **16**,  $17$ , **18** aus dem Quotienten des Gesamtvolumenstroms  $Q$  und der Anzahl  $A$  der angetriebenen Laufwerke ( $Q_1 = Q/A$ ,  $Q_2 = Q/A$ ,  $Q_3 = Q/A$ ,  $Q_4 = Q/A$ ).

**[0044]** Die Steuereinrichtung **28** steuert die Verstell-einrichtung **15A**, **16A**, **17A**, **18A** des Hydraulikmotors **15**, **16**, **17**, **18** derart an, dass für den Hydraulikmotor ein Schluckvolumen  $V_g$  eingestellt wird, bei dem sich der für den Hydraulikmotor ermittelte Teilvolumenstrom einstellt.

**[0045]** Der Teilvolumenstrom  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  berechnet sich aus der Drehzahl  $n$  des jeweiligen Hydraulikmotors und dessen Schluckvolumen  $V_g$  nach der folgenden Gleichung:

$$Q_{1,2,3,4} = V_g \times n$$

**[0046]** Die Steuereinrichtung **28** kann daher das Schluckvolumen  $V_g$  des Hydraulikmotors aus dem vorgegebenen Teilvolumenstrom  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  und der (bekannten) Drehzahl  $n$  des Hydraulikmotors berechnen ( $V_g = Q_{1,2,3,4} / n$ ).

**[0047]** Die Steuereinrichtung **28** ist derart konfiguriert, dass der zuvor für den jeweiligen Hydraulikmotor **15**, **16**, **17**, **18** ermittelte Teilvolumenstrom  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$ ,  $Q_4$  konstant gehalten wird ( $Q_1 = Q_2 = Q_3 = Q_4 = \text{konstant}$ ).

**[0048]** Die Veränderung des Schluckvolumens  $V_g$  durch die Steuereinrichtung **28** dient der Konstanthaltung des Teilvolumenstroms. In der Phase, in der der Teilvolumenstrom konstant gehalten wird, kann das verbleibende Drehmoment nicht im Gleichgewicht mit der noch vorhandenen Traktion stehen, d. h. Schlupf kann auftreten. Das betreffende Laufwerk kann wegen der äußeren Einflüsse nach wie vor durchdrehen und nur diese äußeren Einflüsse können wieder dafür sorgen, dass es wieder greift. Während des Schlupfes sorgt die Steuerung aber dafür, dass dem betreffenden Laufwerk nicht beliebig viel von dem Gesamtvolumenstrom zugeführt wird, was dazu führen würde, dass die anderen Laufwerke, die eine ausreichende Traktion haben, nicht oder nur mit einem geringen Volumenstrom versorgt werden. Die erfindungsgemäße Steuerung stellt also sicher, dass die Laufwerke, die nicht durchdrehen, mit einer ausreichenden Menge an Hydraulikflüssigkeit versorgt werden.

**[0049]** Wenn beispielsweise das vordere rechte Laufwerk **10B** durchzudrehen beginnt, wodurch sich die Drehzahl  $n$  des Hydraulikmotors **15** zu erhöhen beginnt, was eine Erhöhung des Teilvolumenstroms  $Q_2$  des vorderen rechten Laufwerks zur Folge hätte, verringert die Steuereinrichtung das Schluckvo-

lumen  $V_g$  des Hydraulikmotors. Dadurch nimmt zunächst die Drehzahl  $n$  des Hydraulikmotors bzw. des Laufwerks weiter zu. Es stellt sich dann allerdings ein Betriebspunkt ein, bei dem der Teilvolumenstrom  $Q_2$  wieder seinen Sollwert einnimmt. Die Steuereinrichtung **28** stellt also das Schluckvolumen  $V_g$  des betreffenden Hydraulikmotors derart ein, dass während des Vorschubs der Baumaschine der für den Hydraulikmotor vorgegebene Teilvolumenstrom  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$  eingehalten bzw. wiederhergestellt wird.

**[0050]** Da die Teilvolumenströme  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$  gleich sind, d. h. das vordere rechte Laufwerk **10B** auch bei nicht ausreichender Haftreibung nicht mehr Hydraulikflüssigkeit als die anderen Laufwerke **10A** und **11A, 11B** erhält, ist die Traktion erheblich verbessert. Im vorliegenden Ausführungsbeispiel bleiben 75% der Zugkraft erhalten.

**[0051]** Bei einer Kurvenfahrt teilt die Steuereinrichtung **28** den Gesamtvolumenstrom  $Q$  nicht zu gleichen Teilen, sondern zu ungleichen Teilen in die Teilvolumenströme auf. Die Aufteilung in die Teilvolumenströme  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$  für die verstellbaren Hydraulikmotoren **15, 16, 17, 18** erfolgt in Abhängigkeit von dem Kurvenradius  $r$  des jeweiligen Laufwerks.

**[0052]** Fig. 3 zeigt den Maschinenrahmen **2** mit den vorderen und hinteren Laufwerken **10A, 10B** und **11A, 11B** und der Fräzwalze **4** der Baumaschine bei einer Kurvenfahrt. Bei dem vorliegenden Ausführungsbeispiel sind nur die vorderen Laufwerke **10A, 10B** lenkbare Laufwerke („Vorderradlenkung“). Die Lenkwinkel der vorderen Laufwerke **10A** werden derart eingestellt, dass sich die Verlängerungen von senkrecht auf den lenkbaren vorderen Laufwerken **10A, 10A** stehenden Achsen in dem Momentanpol **P** schneiden. Die senkrecht auf den nicht lenkbaren hinteren Laufwerken **11A, 11B** stehenden Achsen schneiden sich ebenfalls in dem Momentanpol **P** (Ackermann-Bedingung). Bei einer Kurvenfahrt müssen sich die kurvenäußeren Laufwerke **10B, 11B** mit einer höheren Geschwindigkeit  $v$  als die kurveninneren Laufwerke **10A, 11A** bewegen. Folglich muss die Drehzahl  $n$  der Hydraulikmotoren der kurvenäußeren Laufwerke größer als die Drehzahl  $n$  der Hydraulikmotoren der kurveninneren Laufwerke sein. Daraus ergeben sich für die Hydraulikmotoren unterschiedliche Teilvolumenströme  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ .

**[0053]** Fig. 4 zeigt die Geschwindigkeitsvektoren  $\mathbf{v}_{LHI}$  und  $\mathbf{v}_{RHI}$  der hinteren Laufwerke **11A, 11B** für den Fall einer „Vorderradlenkung“, wobei die Steuerung der Laufwerke in Bezug auf den Fahrzeug-Referenzpunkt **K** erfolgt, d. h. die Geschwindigkeit  $\mathbf{v}_k$  des Fahrzeug-Referenzpunktes **K** auf der Geradeausfahrt und die Geschwindigkeit  $\mathbf{v}_k$  des Fahrzeug-Referenzpunktes **K** auf der Kurvenfahrt gleich sind. Der Abstand eines Referenzpunktes **S** des in Arbeitsrichtung **A** rechten hinteren Laufwerks **11B** zu dem Momentanpol **P**

ist mit  $r_{RHI}$  und der Abstand eines Referenzpunktes **S** des linken hinteren Laufwerks **11A** zu dem Momentanpol **P** ist mit  $r_{LHI}$  bezeichnet (Fig. 3). Mit  $r_k$  ist der Abstand des zwischen den beiden Referenzpunkten **S** liegenden Fahrzeug-Referenzpunktes **K** zum Momentanpol **P** bezeichnet. Bei der in Fig. 4 gezeigten Kurvenfahrt wird für das kurvenäußere hintere Laufwerk **11B** eine höhere Geschwindigkeit eingestellt als für das kurveninnere hintere Laufwerk **11A**. Die Geschwindigkeiten des kurvenäußeren Laufwerks **11B** und des kurveninneren Laufwerk **11A** sind von den Radien  $r_{RHI}$  und  $r_{LHI}$  abhängig. Für die Bestimmung der Geschwindigkeiten für das kurvenäußere und -innere Laufwerk **11B, 11A** wird die Fahrzeug-Referenzgeschwindigkeit  $\mathbf{v}_k$  mit einem Faktor multipliziert, der für das kurvenäußere Laufwerk größer 1 und für das kurveninnere Laufwerk kleiner 1 ist. Dieser Faktor ist vom Radius bzw. Lenkwinkel abhängig, der mit den Lenkwinkel-Sensoren **20, 21, 22, 23** erfasst wird. Da die Geschwindigkeit der Laufwerke **10A, 10B** und **11A, 11B** proportional zu der Drehzahl der Hydraulikmotoren **15, 16, 17, 18** ist, ergibt sich auch für deren Drehzahlen ein entsprechender Faktor, der von der Steuereinrichtung **28** bei der Berechnung der Teilvolumenströme  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$  zugrunde gelegt wird.

**[0054]** Die erfindungsgemäße Baumaschine sieht verschiedene Lenkmodi vor, zu denen eine „Vorderachslenkung“, „Hinterachslenkung“, „Vorder- und Hinterachslenkung“ bzw. „Allradlenkung“ (coordinated steering) oder eine „Hundeganglenkung“ (crab steering) zählen können. Bei der „Hundeganglenkung“ lenken die vorderen und hinteren Laufwerke in die gleiche Richtung, wobei die Lenkwinkel der Laufwerke gleich sind.

**[0055]** Fig. 5A zeigt eine Ausführungsform einer Baumaschine, die über eine „Allradlenkung“ verfügt, wobei die vorderen und hinteren Laufwerke **10A, 10B** und **11A, 11B** lenkbare Laufwerke sind. Die senkrecht auf den lenkbaren Laufwerken stehenden Achsen schneiden sich in dem Momentanpol **P** (Ackermann-Bedingung). Die Baumaschine mit den lenkbaren vorderen und hinteren Laufwerken **10A, 10B** und **11A, 11B** sieht neben dem Lenkmodus „Allradlenkung“ (Fig. 5A) auch den Lenkmodus „Hundeganglenkung“ vor (Fig. 5B). In diesem Lenkmodus schneiden sich die senkrecht auf den lenkbaren Laufwerken stehenden Achsen im Unendlichen.

**[0056]** Der jeweilige Lenkmodus kann vom Fahrzeugführer am Bedienpult **7** vorgegeben werden. Die Lenkeinrichtung **31** ist derart konfiguriert, dass die Richtung, in die die Laufwerke lenken, und der Lenkwinkel in Abhängigkeit von dem Lenkmodus eingestellt wird.

**[0057]** Die Steuereinrichtung **28** ist derart konfiguriert, dass der Gesamtvolumenstrom  $Q$  in die Teilvolumenströme  $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$  für die verstellbaren

Hydraulikmotoren **15, 16, 17, 18** nicht nur in Abhängigkeit von dem Lenkwinkel, sondern auch in Abhängigkeit von dem vorgegebenen Lenkmodus aufgeteilt wird, d. h. bei der Steuerung der Lenkmodus Berücksichtigung findet.

**[0058]** Wenn die vorderen und hinteren rechten und linken Laufwerke **10A, 10B, 11A, 11B** der Baumaschine lenkbare Laufwerke sind, und als Lenkmodus beispielsweise „Hundeganglenkung“ vorgegeben wird, stellen die Lenkeinrichtungs-Betätigungseinrichtungen die Laufwerke derart ein, dass die Laufwerke in die gleiche Richtung lenken und sämtliche Laufwerke den gleichen Lenkwinkel haben. In diesem Fall sollen sich sämtliche Laufwerke mit der gleichen Vorschubgeschwindigkeit bewegen, obwohl die Laufwerke eingelenkt sind.

**[0059]** Die Steuereinrichtung ist für den Lenkmodus „Hundeganglenkung“ derart konfiguriert, dass der Gesamtvolumenstrom  $Q$  unabhängig von dem Lenkwinkel zu gleichen Teilen in die Teilvervolumenströme ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) für die verstellbaren Hydraulikmotoren (**15, 16, 17, 18**) aufgeteilt wird. Insofern findet bei der Steuerung auch der Lenkmodus Berücksichtigung.

**[0060]** Die Berücksichtigung des Lenkmodus „Hundeganglenkung“ ist insbesondere bei Fräsmaschinen mit einer Fräswalze von besonderer Bedeutung, da bei Fräsmaschinen ein derartiger Lenkmodus im Allgemeinen vorgesehen ist.

**[0061]** Für andere Lenkmodi als die „Hundeganglenkung“ können sich andere Verteilungen des Volumenstroms ergeben. Bei einer „Allradlenkung“ (**Fig. 5A**) im Vergleich zu einer „Vorderradlenkung“ (**Fig. 3**) beispielsweise ist zu berücksichtigen, dass sich die linken, vorderen und hinteren bzw. rechten, vorderen und hinteren Laufwerke **10A, 11A** bzw. **10B, 11B** bei einer „Allradlenkung“ auf einer gemeinsamen Kreisbahn bewegen, während sich bei einer „Vorderachslenkung“ bzw. „Hinterachslenkung“ jedes Laufwerk auf seiner eigenen Kreisbahn bewegt. Dabei ist der Lenkwinkel  $\alpha$  des vorderen rechten und linken Laufwerks **10A, 10B** bei der „Allradlenkung“ (**Fig. 5A**) kleiner als der Lenkwinkel  $\alpha$  bei der „Vorderachslenkung“ (**Fig. 3**). Unter Berücksichtigung des vorgegebenen Lenkmodus „Allradlenkung“ oder „Vorderachslenkung“ bzw. „Hinterachslenkung“ sieht die Steuereinrichtung **28** eine Verteilung des Gesamtvolumenstroms in Abhängigkeit von vier unterschiedlichen Radien  $r_1, r_2, r_3, r_4$  („Allradlenkung“) oder zwei unterschiedlichen Radien  $r_1, r_2$  (Vorderachs- bzw. Hinterachslenkung“) vor. Folglich stellt die Steuereinrichtung **28** für die „Vorderachs- bzw. Hinterachslenkung“ für jede Hydraulikpumpe **15, 16, 17, 18** einen anderen Teilstrom ein.

**[0062]** **Fig. 6.** zeigt den Hydraulikschaltplan einer alternativen Ausführungsform einer Antriebseinrichtung **14**, die sich von der Antriebseinrichtung von **Fig. 2** dadurch unterscheidet, dass anstelle von einer Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** zwei Fahrtriebs-Hydraulikpumpen **19, 19'** vorgesehen sind, wobei die erste Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19** den Volumenstrom für den vorderen rechten Hydraulikmotor **15** und den vorderen linken Hydraulikmotor **16** bereitstellt und die zweite Fahrtriebs-Hydraulikpumpe **19'** den Volumenstrom für den hinteren rechten Hydraulikmotor **17** und den hinteren linken Hydraulikmotor **18** bereitstellt. Die einander entsprechenden Teile sind in **Fig. 5** mit den gleichen Bezugszeichen wie in **Fig. 2** versehen. Bei dieser Ausführungsform wird der Gesamtvolumenstrom  $Q$  von beiden Fahrtriebs-Hydraulikpumpen **19, 19'** bereitgestellt. Die Steuerung erfolgt analog zu der Ausführungsform von **Fig. 2**.

### Patentansprüche

1. Selbstfahrende Baumaschine, insbesondere Straßenfräsmaschine, Stabilisierer, Recycler oder Surface-Miner, die einen von mindestens drei Laufwerken (10A, 10B, 11A, 11B) getragenen Maschinenrahmen (2), eine Antriebseinrichtung (14) zum Antreiben von mindestens zwei Laufwerken und eine am Maschinenrahmen angeordnete Arbeitswalze (4) aufweist, wobei die Antriebseinrichtung (14) den antreibbaren Laufwerken (10A, 10B, 11A, 11B) zugeordnete verstellbare Hydraulikmotoren (15, 16, 17, 18) mit einem durch eine Verstelleinrichtung (15A, 16A, 17A, 18A) veränderbaren Schluckvolumen ( $V_g$ ) und mindestens eine von mindestens einem Antriebsmotor angetriebene verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) zur Versorgung der Hydraulikmotoren mit einem veränderbaren Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) von Hydraulikflüssigkeit umfasst, wobei eine Steuereinrichtung (28) vorgesehen ist, die derart konfiguriert ist, dass die mindestens eine verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) derart angesteuert wird, dass ein Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) von Hydraulikflüssigkeit in Abhängigkeit von der gewünschten Fahrgeschwindigkeit ( $v$ ) bereitgestellt wird, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Steuereinrichtung (28) ferner derart konfiguriert ist, dass aus dem von der mindestens einen Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) bereitgestellten Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) für jeden verstellbaren Hydraulikmotor (15, 16, 17, 18) ein Teilvervolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) ermittelt wird, mit dem der jeweilige Hydraulikmotor betrieben werden soll, und bei einer Erhöhung der Drehzahl ( $n$ ) eines verstellbaren Hydraulikmotors infolge eines Schlupfes des dem verstellbaren Hydraulikmotor zugeordneten Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) die Verstelleinrichtung (15A, 16A, 17A, 18A) des verstellbaren Hydraulikmotors (15, 16, 17, 18) derart angesteuert wird, dass für den verstellbaren Hydraulikmotor ein Schluckvolumen ( $V_g$ ) eingestellt wird, bei dem der für

den verstellbaren Hydraulikmotor ermittelte Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) eingehalten wird.

2. Selbstfahrende Baumaschine nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, dass mindestens ein Laufwerk ein lenkbares Laufwerk (10A, 10B, 11A, 11B) ist, dessen Lenkwinkel einstellbar ist, wobei das Laufwerk einen Lenkwinkel-Sensor (20A, 21A, 22A, 23A) aufweist, der in Abhängigkeit von dem Lenkwinkel ein Lenkwinkel-Signal erzeugt, und die Steuereinrichtung (28) derart konfiguriert ist, dass aus dem Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) für jeden verstellbaren Hydraulikmotor (15, 16, 17, 18) ein Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) in Abhängigkeit von dem Lenkwinkel-Signal des mindestens einen lenkbaren Laufwerks ermittelt wird.

3. Selbstfahrende Baumaschine nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Steuereinrichtung (28) derart konfiguriert ist, dass bei einer Geradeausfahrt, bei der der Lenkwinkel des mindestens einen lenkbaren Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) im Wesentlichen null ist, der Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) zu gleichen Teilen in die Teilvolumenströme ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) für die verstellbaren Hydraulikmotoren (15, 16, 17, 18) aufgeteilt wird.

4. Selbstfahrende Baumaschine nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Steuereinrichtung (28) derart konfiguriert ist, dass bei einer Kurvenfahrt, bei der der Lenkwinkel des mindestens einen lenkbaren Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) nicht null ist, der Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) in die Teilvolumenströme ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) für die verstellbaren Hydraulikmotoren (15, 16, 17, 18) in Abhängigkeit von dem Kurvenradius des jeweiligen Laufwerks aufgeteilt wird.

5. Selbstfahrende Baumaschine nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Baumaschine mehrere Lenkmodi vorsieht, wobei die Steuereinrichtung (28) derart konfiguriert ist, dass aus dem Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) für jeden verstellbaren Hydraulikmotor (15, 16, 17, 18) ein Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) in Abhängigkeit von dem vorgegebenen Lenkmodus ermittelt wird.

6. Selbstfahrende Baumaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Lenkwinkel der lenkbaren Laufwerke (10A, 10B, 11A, 11B) derart eingestellt sind, dass sich die Verlängerungen von senkrecht auf den lenkbaren Laufwerken stehenden Achsen in einem Momentanpol (P) schneiden.

7. Selbstfahrende Baumaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 6, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Baumaschine in Arbeitsrichtung ein lenkbares vorderes rechtes Laufwerk (10B) und ein lenkbares vorderes linkes Laufwerk (10A) und ein lenkbares

hinteres rechtes Laufwerk (11B) und ein lenkbares hinteres linkes Laufwerk (11A) aufweist, wobei ein vorderer rechter Hydraulikmotor (15) dem vorderen rechten Laufwerk und ein vorderer linker Hydraulikmotor (16) dem vorderen linken Laufwerk und ein hinterer rechter Hydraulikmotor (17) dem hinteren rechten Laufwerk und ein hinterer linker Hydraulikmotor (18) dem hinteren linken Laufwerk zugeordnet sind.

8. Selbstfahrende Baumaschine nach Anspruch 7, **dadurch gekennzeichnet**, dass nur eine Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) vorgesehen ist, die den Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) für den vorderen, rechten und linken Hydraulikmotor (15, 16) und den hinteren, rechten und linken Hydraulikmotor (17, 18) bereitstellt, oder eine erste Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) und eine zweite Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19') vorgesehen sind, wobei die erste Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) den Volumenstrom für den vorderen rechten Hydraulikmotor (15) und den vorderen linken Hydraulikmotor (16) bereitstellt und die zweite Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) den Volumenstrom für den hinteren rechten Hydraulikmotor (17) und den hinteren linken Hydraulikmotor (18) bereitstellt.

9. Verfahren zum Steuern einer selbstfahrenden Baumaschine, die einen von mindestens drei Laufwerken (10A, 10B, 11A, 11B) getragenen Maschinenrahmen (2), eine am Maschinenrahmen angeordnete Arbeitswalze (4) und eine Antriebseinrichtung (14) zum Antreiben von mindestens zwei Laufwerken aufweist, welche den antreibbaren Laufwerken zugeordnete verstellbare Hydraulikmotoren (15, 16, 17, 18) mit einem veränderbaren Schluckvolumen ( $V_g$ ) und mindestens eine verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) zur Versorgung der Hydraulikmotoren mit einem veränderbaren Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) von Hydraulikflüssigkeit umfasst, wobei die mindestens eine verstellbare Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) derart angesteuert wird, dass ein Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) von Hydraulikflüssigkeit in Abhängigkeit von der gewünschten Fahrgeschwindigkeit ( $v$ ) bereitgestellt wird, **dadurch gekennzeichnet**, dass aus dem von der mindestens einen Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) bereitgestellten Gesamtvolumenstrom ( $Q$ ) für jeden verstellbaren Hydraulikmotor (15, 16, 17, 18) ein Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) ermittelt wird, mit dem der jeweilige Hydraulikmotor betrieben werden soll, und bei einer Erhöhung der Drehzahl ( $n$ ) eines verstellbaren Hydraulikmotors (15, 16, 17, 18) infolge eines Schlupfes des dem verstellbaren Hydraulikmotor zugeordneten Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) der verstellbare Hydraulikmotor derart angesteuert wird, dass für den verstellbaren Hydraulikmotor ein Schluckvolumen ( $V_g$ ) eingestellt wird, bei dem der für den verstellbaren Hydraulikmotor ermittelte Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) eingehalten wird.

10. Verfahren nach Anspruch 9, **dadurch gekennzeichnet**, dass aus dem Gesamtvolumenstrom (Q) für jeden verstellbaren Hydraulikmotor (15, 16, 17, 18) ein Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) in Abhängigkeit von dem Lenkwinkel des mindestens einen lenkbaren Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) ermittelt wird.

11. Verfahren nach Anspruch 10, **dadurch gekennzeichnet**, dass bei einer Geradeausfahrt, bei der der Lenkwinkel des mindestens einen lenkbaren Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) im Wesentlichen null ist, der Gesamtvolumenstrom (Q) zu gleichen Teilen in die Teilvolumenströme ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) für die verstellbaren Hydraulikmotoren (15, 16, 17, 18) aufgeteilt wird.

12. Verfahren nach Anspruch 10, **dadurch gekennzeichnet**, dass bei einer Kurvenfahrt, bei der der Lenkwinkel des mindestens einen lenkbaren Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) nicht null ist, der Gesamtvolumenstrom (Q) in die Teilvolumenströme ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) für die verstellbaren Hydraulikmotoren (15, 16, 17, 18) in Abhängigkeit von dem Kurvenradius (r) des jeweiligen Laufwerks (10A, 10B, 11A, 11B) aufgeteilt wird.

13. Verfahren nach Anspruch 9, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Baumaschine mehrere Lenkmodi vorsieht, wobei die Steuereinrichtung (28) derart konfiguriert ist, dass aus dem Gesamtvolumenstrom (Q) für jeden verstellbaren Hydraulikmotor (15, 16, 17, 18) ein Teilvolumenstrom ( $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4$ ) in Abhängigkeit von dem Lenkmodus ermittelt wird.

14. Verfahren nach einem der Ansprüche 9 bis 13, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Lenkwinkel der lenkbaren Laufwerke (10A, 10B, 11A, 11B) derart eingestellt werden, dass sich die Verlängerungen von senkrecht auf den lenkbaren Laufwerken stehenden Achsen in einem Momentanpol (P) schneiden.

15. Verfahren nach einem der Ansprüche 9 bis 14, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Baumaschine in Arbeitsrichtung ein lenkbares vorderes rechtes Laufwerk (10B) und ein lenkbares vorderes linkes Laufwerk (10A) und ein lenkbares hinteres rechtes Laufwerk (11B) und ein lenkbares hinteres linkes Laufwerk (11A) aufweist, wobei ein vorderer rechter Hydraulikmotor (15) dem vorderen rechten Laufwerk und ein vorderer linker Hydraulikmotor (16) dem vorderen linken Laufwerk und ein hinterer rechter Hydraulikmotor (17) dem hinteren rechten Laufwerk und ein hinterer linker Hydraulikmotor (18) dem hinteren linken Laufwerk zugeordnet sind.

16. Verfahren nach Anspruch 15, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Gesamtvolumenstrom (Q) von Hydraulikflüssigkeit für den vorderen, rechten und linken Hydraulikmotor (15, 16) und den hinteren,

rechten und linken Hydraulikmotor (17, 18) nur mit einer Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) bereitgestellt wird, oder der Gesamtvolumenstrom für den vorderen rechten Hydraulikmotor (15) und den vorderen linken Hydraulikmotor (16) mit einer ersten Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) und der Volumenstrom für den hinteren rechten Hydraulikmotor (17) und den hinteren linken Hydraulikmotor (18) mit einer zweiten Fahrtriebs-Hydraulikpumpe (19) bereitgestellt wird.

Es folgen 5 Seiten Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen

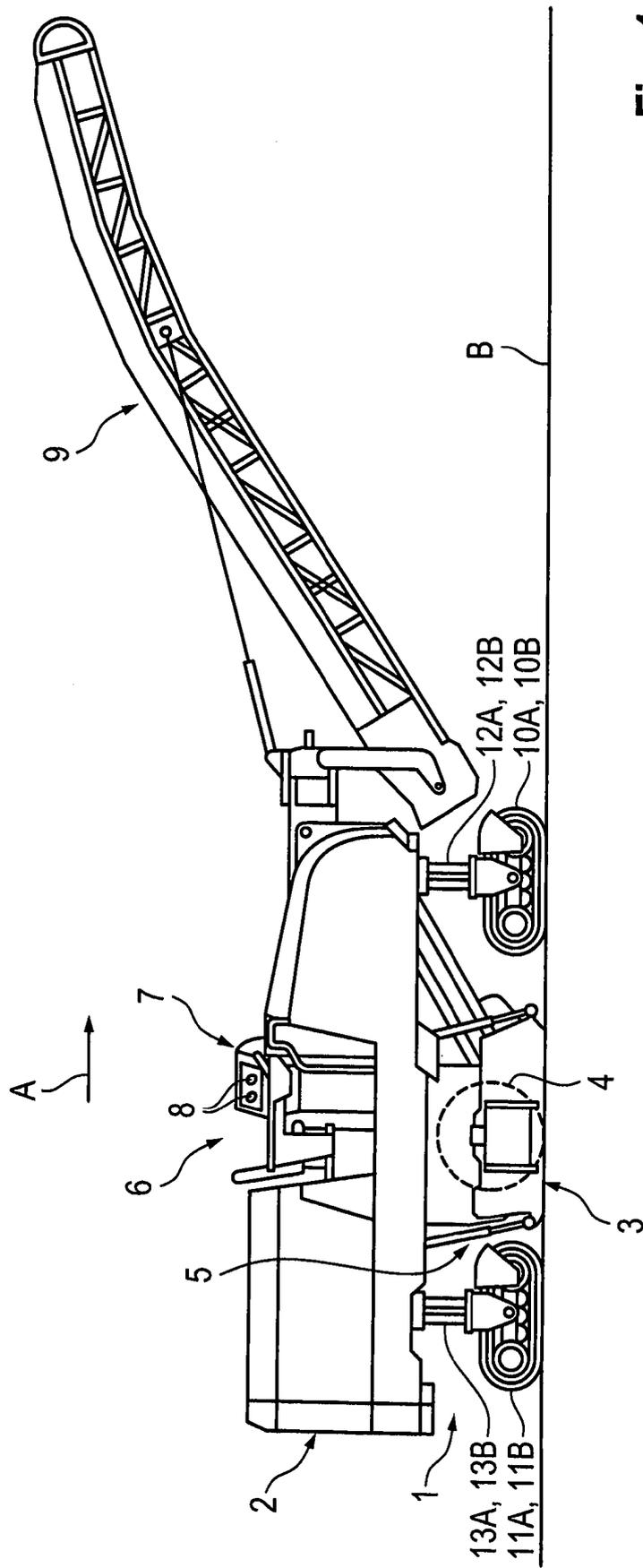


Fig. 1

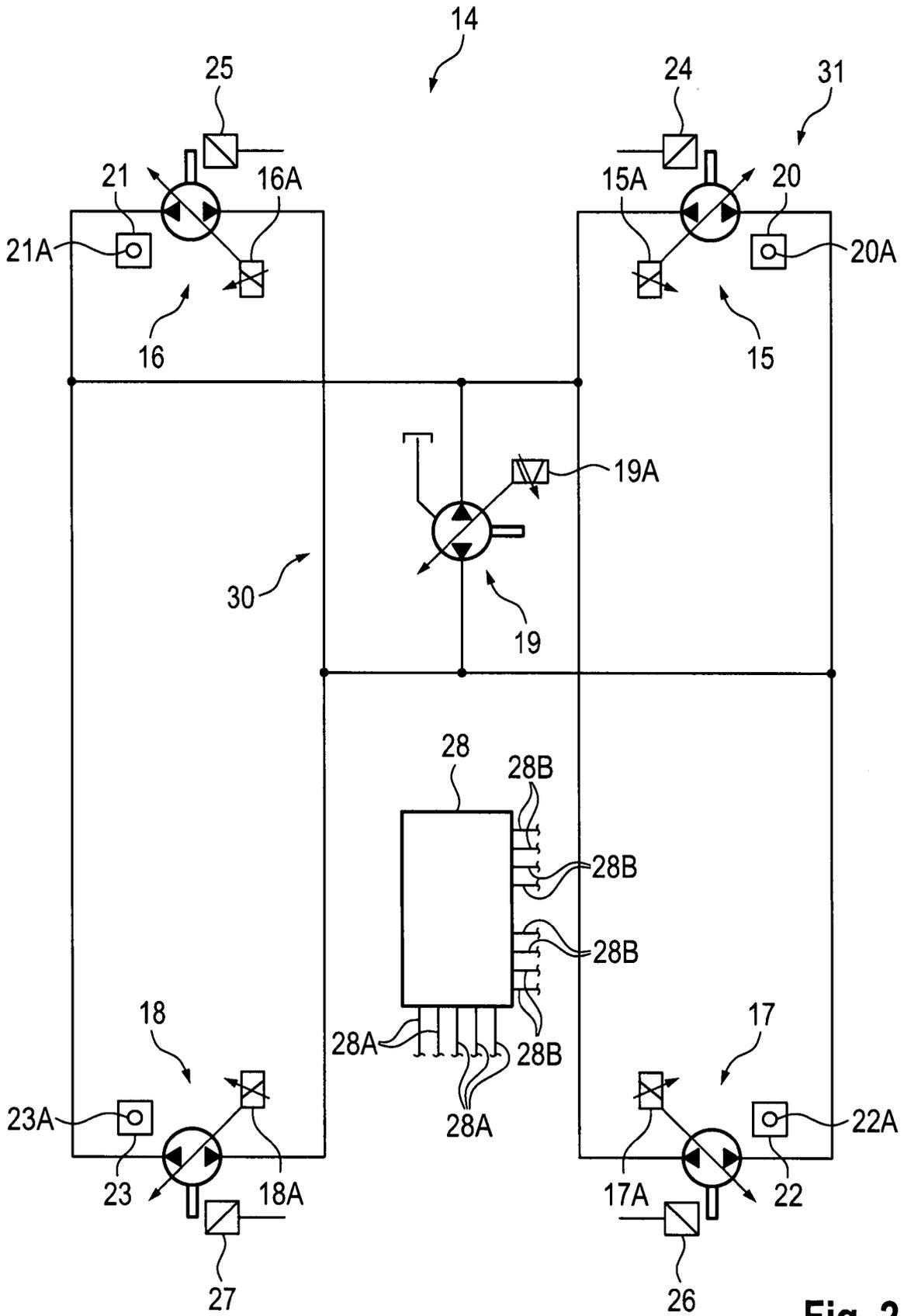
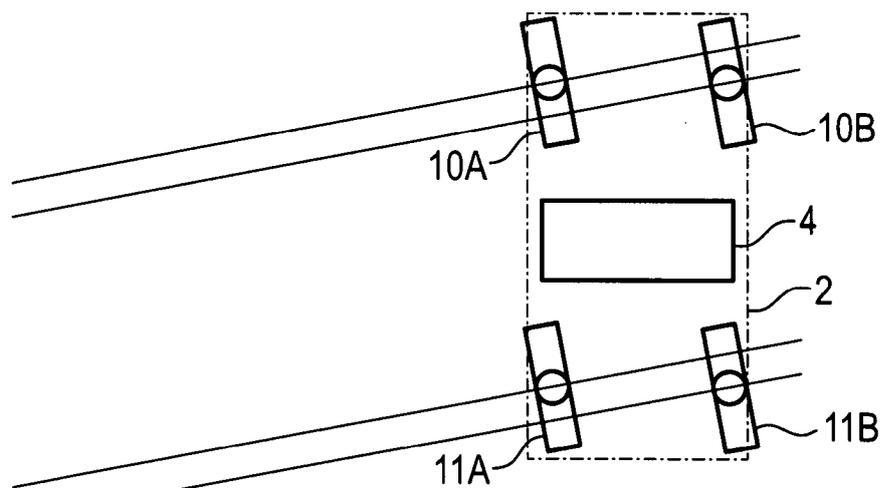
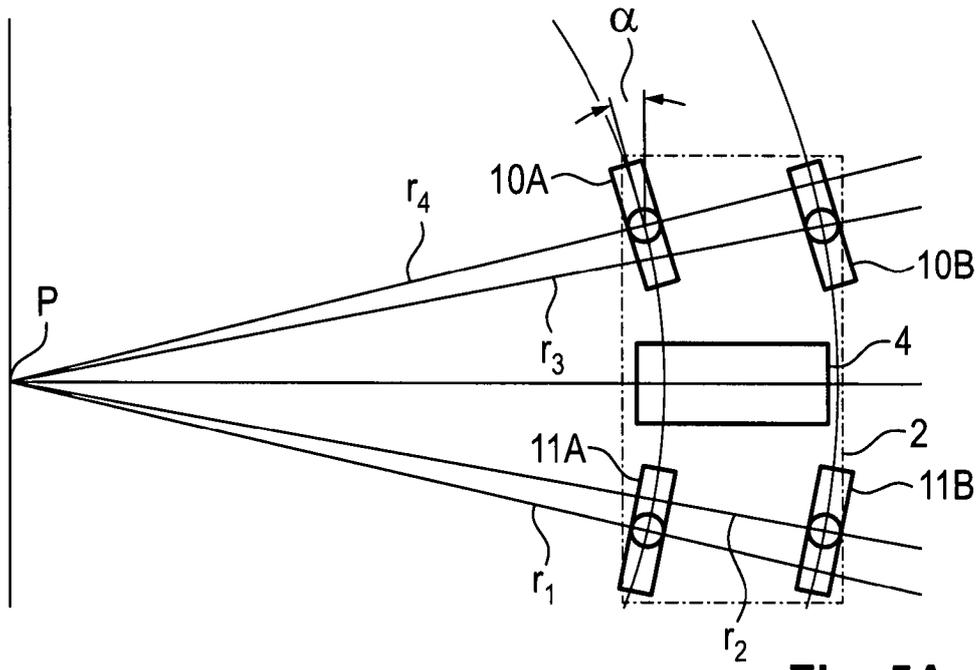
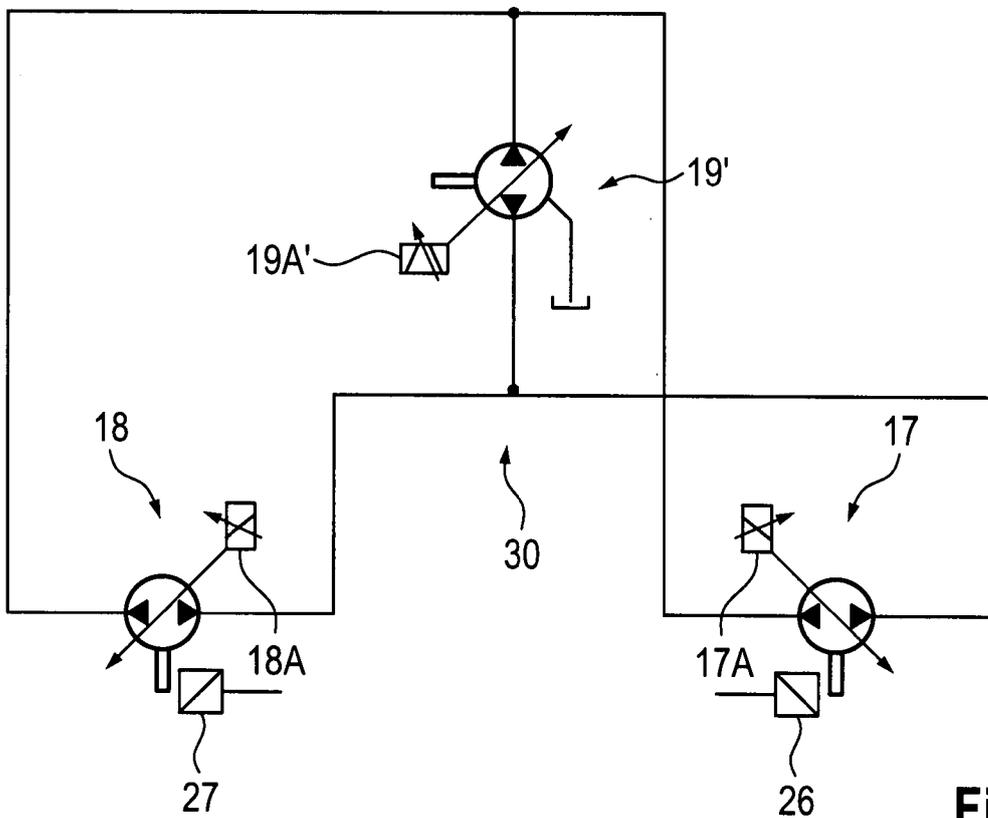
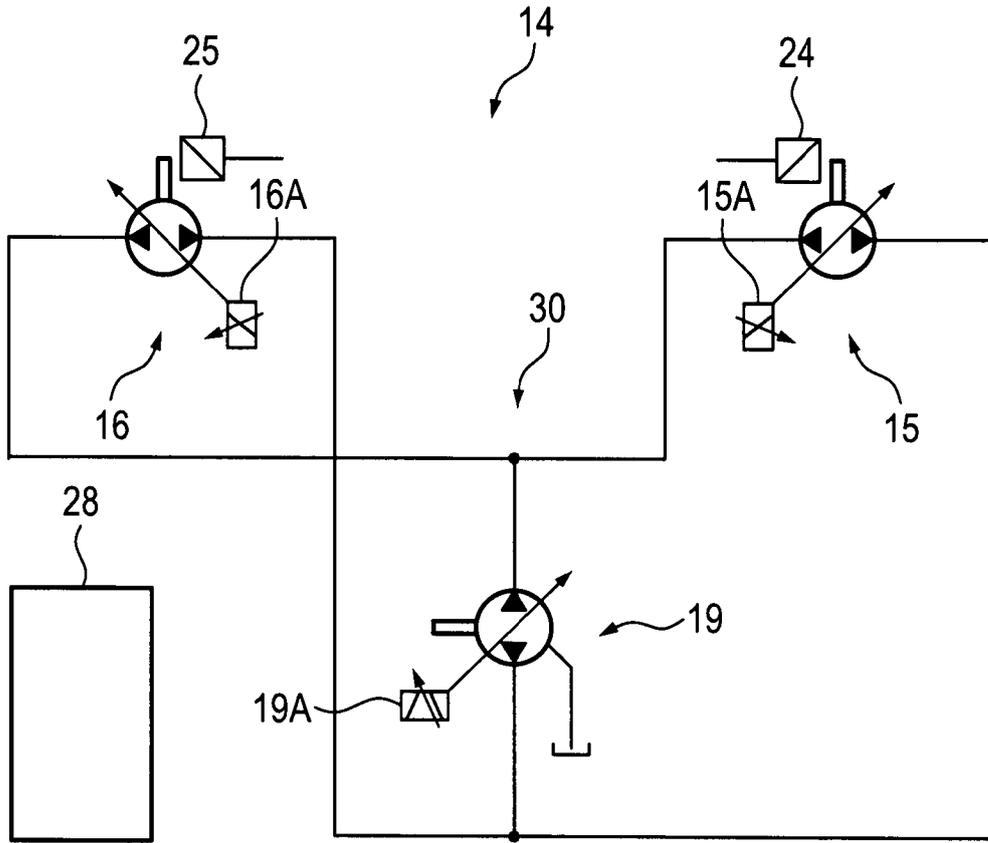


Fig. 2







**Fig. 6**