

尊敬的审查员：您好！

在此感谢您对本申请所做的认真细致的审查，以及为此付出的辛勤劳动，专利代理师和技术发明人分别从专利相关法规和技术角度对此进行了认真研读、分析以及交流讨论，最终形成了以下答辩意见。

修改说明。

1、在权利要求 5 的第二个公式中， $e^{-s/k}$  的描述不准确，将该公式修改为：

$$F_{drive} = F_1 + F_2$$

$U_{max}$  为最大转向阻力系数。

2、在权利要求 5 的第三个公式中， $\varsigma mgL$  与  $\mu mgL$  内容一致，将  $\varsigma mgL$  修改为： $\mu mgL$ 。

$M_\mu$  为履带车撰写阻力矩， $\dot{\omega}$  为履带车横摆角加速度。

3、将权利要求 6 中，根据两侧履带速度得到车辆形心线速度和旋转角速度的公式修改为：

$$\begin{cases} v = \frac{v_1 + v_2}{2} \\ \omega = \frac{v_2 - v_1}{B} \end{cases}$$

4、权利要求 7 中，将 EGS、电池和驱动电机控制器都与总线电相连，动力总成的功率分布关系中， $U_{dc}$  是母线电压， $I_b$  是电池电流， $U_g$  是发电机直流端电压。

将  $U_g$  公式描述不一致的内容修改为：

$$\begin{cases} P_{dem} = P_g + P_{bat} \\ P_g = U_{dc} I_g \\ P_{bat} = V_{oc} + (\text{sign}(I_{bat})) \cdot I_{bat}^2 R_{bat} \\ U_{dc} = K_e w_g - K_x w_g I_g \end{cases}$$

5、权利要求 8 中， $r_t = -(E_y + \beta \cdot \dot{m}_{fuel} + \gamma \cdot P_{bat} + \kappa * (v0 > \sqrt{R \cdot \varsigma \cdot g}) + \lambda * (F_{drive} > \varphi F_N))$  公  
式中，各符号含义为： $E_y$  路径跟踪误差， $\beta, \gamma, \kappa, \lambda$  为取值不同的权重系数， $\dot{m}_{fuel}$  为  
燃油消耗率， $P_{bat}$  为电池功率， $v$  为车速， $R$  为转弯半径， $\varsigma$  转向阻力系数， $\varphi$  为  
路面附着系数， $F_N$  为地面提供的垂向力。

6、将权利要求 9 修改为：一种接收用户输入程序存储介质，所存储的计算  
机程序使电子设备执行权利要求 1~8 任意一项所述混合动力履带车辆速度与能  
量协同优化方法包括的步骤。

7、修改后的内容见权利要求书对照页和替换页。

以上修改均未超出原始说明书和权利要求书所记载的范围，符合《专利法》  
第 33 条以及《专利法实施细则》第 51 条第 3 款的修改规定。

申请人认为，本申请权利要求书已符合专利法及其实施细则的相关规定，  
希望审查员以此为基础尽快批准本申请的专利权。如果审查员认为本申请仍有  
不符合专利法及其实施细则的相关规定之处，恳请再给予一次陈述意见/修改/  
会晤的机会。