

1. Електродинамічний привід, у якому електрична енергія перетворюється в лінійне переміщення штовхача привода, що включає електричну котушку і електропровідний якір, виконаний з неферомагнітного матеріалу принаймні в тій частині якоря, в яку проникає магнітне поле котушки, взаємодіючий з котушкою при підключенні котушки до імпульсного джерела електричної енергії, що містить конденсатор з підключеним до нього комутаційним пристроєм із блоком керування, який **відрізняється** тим, що містить N електричних котушок, при цьому $N \geq 1$, і K електропровідних якорів, при цьому $K \geq 1$, а комутаційний пристрій виконаний з можливістю забезпечення часткового розряду конденсатора в аперіодичному режимі розряду.
2. Електродинамічний привід за п. 1, який **відрізняється** тим, що комутаційний пристрій виконаний з можливістю забезпечення керування потужністю привода багаторазовим підключенням-відключенням конденсатора.
3. Електродинамічний привід за п. 1 або п. 2, який **відрізняється** тим, що комутаційний пристрій виконаний з можливістю забезпечення позиціонування привода шляхом подачі серії імпульсів струму на котушку зі струмом.
4. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-3, який **відрізняється** тим, що комутаційний пристрій являє собою транзистор з ізольованою базою.
5. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-4, який **відрізняється** тим, що конденсатор являє собою електролітичний конденсатор.
6. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-5, який **відрізняється** тим, що штовхачем є електрична котушка.
7. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-5, який **відрізняється** тим, що штовхачем є електропровідний якір.
8. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-7, який **відрізняється** тим, що електропровідний якір виконаний у вигляді гільзи.
9. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-7, який **відрізняється** тим, що електропровідний якір виконаний у вигляді диска.
10. Електродинамічний привід за п. 9, який **відрізняється** тим, що диск виконаний з кільцевою канавкою на торці диска, при цьому диск розташований на котушці з забезпеченням охоплення котушки практично до площини симетрії котушки.
11. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-10, який **відрізняється** тим, що котушка має обмотку, виконану зі стрічки прямокутного перерізу, при цьому широка сторона стрічки розміщена в площині, перпендикулярній осі котушки.
12. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-11, який **відрізняється** тим, що електрична котушка має висоту, меншу ніж 3 мм.
13. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-12, який **відрізняється** тим, що містить $N = 1$ електричних котушок і $K = 1$ електропровідних якорів.
14. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-12, який **відрізняється** тим, що містить N електричних котушок і $K + 1$ електропровідних якорів.
15. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-12, який **відрізняється** тим, що містить $N + 1$ електричних котушок і K електропровідних якорів.
16. Електродинамічний привід за будь-яким з пп. 1-15, який **відрізняється** тим, що електропровідний якір привода виконаний зі співвідношенням між його індуктивним і активним опорами при еквівалентній діючій частоті не менш ніж 5.
17. Електродинамічний привід за п. 16, який **відрізняється** тим, що матеріал якоря має питомий омичний опір менше ніж $2,7 \cdot 10^{-8}$ Ом·м.