

Винахід стосується привідного блока (1) як частини системи керування транспортним засобом, який включає корпус (3), механічно з'єднаний з транспортним засобом через систему проти обертання, обертальний вихідний елемент, блок зв'язку (5) для забезпечення взаємодії з контролем двигуна, який включає живильні обмотки та зворотний зв'язок на основі вимірювань із зовнішнім блоком керування, та двигун (6), який включає датчик кутової позиції, статор (13) та ротор (12), причому статор є нерухомо закріпленим у корпусі, а ротор є закріпленим у корпусі з можливістю обертання, причому вихідний елемент, статор (13) та ротор (12) є розташованими співвісно, причому двигун (6) механічно з'єднується з вихідним елементом диференціалом (7), що забезпечує кутову швидкість для вихідного елемента, яка відрізняється від кутової швидкості ротора (12).