

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

**特許第6149772号  
(P6149772)**

(45) 発行日 平成29年6月21日(2017.6.21)

(24) 登録日 平成29年6月2日(2017.6.2)

(51) Int.Cl.

F 1

B60W 10/26	(2006.01)	B60W	10/26	900
B60K 6/445	(2007.10)	B60K	6/445	ZHV
B60K 6/54	(2007.10)	B60K	6/54	
B60W 10/06	(2006.01)	B60W	10/06	900
B60W 10/08	(2006.01)	B60W	10/08	900

請求項の数 6 (全 14 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号

特願2014-59960(P2014-59960)

(22) 出願日

平成26年3月24日(2014.3.24)

(65) 公開番号

特開2015-182554(P2015-182554A)

(43) 公開日

平成27年10月22日(2015.10.22)

審査請求日

平成27年5月25日(2015.5.25)

(73) 特許権者 000003207

トヨタ自動車株式会社

愛知県豊田市トヨタ町1番地

(74) 代理人 110001195

特許業務法人深見特許事務所

(72) 発明者 加藤 春哉

愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内

審査官 神山 貴行

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】ハイブリッド車両

## (57) 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

車輪への動力の伝達が可能な電動機と、  
前記電動機との間で電力を接受する蓄電装置と、  
前記蓄電装置の充電に用いられるエンジンと、  
車両の状態に基づいて前記蓄電装置の蓄電量の目標値を決定し、前記目標値になるよう<sup>に</sup>前記蓄電装置の蓄電量を制御する制御装置とを備え、

前記制御装置は、運転者の駆動力要求の大きさが小さいときには、前記駆動力要求の大きさが大きいときに比べて、前記目標値の変化量を制限する、ハイブリッド車両。

## 【請求項 2】

前記車両は、前記車輪と前記電動機との間に設けられる変速機をさらに備え、  
前記制御装置は、前記変速機で形成される変速比に基づいて前記目標値を決定し、前記目標値になるように前記蓄電量を制御する、請求項 1 に記載のハイブリッド車両。

## 【請求項 3】

前記車両は、自動变速モードと手動变速モードとを有する自動变速機をさらに備え、  
前記制御装置は、前記自动变速モードが選択されているときには、前記手動变速モードが選択されているときに比べて、前記变化量を制限する、請求項 1 または 2 に記載のハイブリッド車両。

## 【請求項 4】

前記車両は、アクセルペダルの踏み込み量を検出する検出装置をさらに備え、

10

20

前記制御装置は、前記踏み込み量が小さいときには、前記踏み込み量が大きいときに比べて、前記変化量を制限する、請求項 1 または 2 に記載のハイブリッド車両。

#### 【請求項 5】

前記車両は、有段式変速機をさらに備え、

前記制御装置は、前記有段式変速機の変速段に基づいて前記目標値を決定する、請求項 1 ~ 4 のいずれかに記載のハイブリッド車両。

#### 【請求項 6】

前記有段式変速機においては、前記車両の走行状態がアップシフト領域外から前記アップシフト領域内に入る場合には、第 1 変速段から第 2 変速段へのアップシフトが開始され、前記走行状態がダウンシフト領域外から前記ダウンシフト領域内に入る場合には、前記第 2 変速段から前記第 1 変速段へのダウンシフトが開始され、10

前記制御装置は、前記走行状態が前記アップシフト領域と前記ダウンシフト領域との間の領域内である場合には、前記第 1 変速段に対応する前記蓄電量の第 1 目標値と、前記第 2 変速段に対応する前記蓄電量の第 2 目標値との間の値を前記蓄電量の前記目標値として決定する、請求項 5 に記載のハイブリッド車両。

#### 【発明の詳細な説明】

##### 【技術分野】

##### 【0001】

本発明は、ハイブリッド車両に搭載される蓄電装置の蓄電量の制御に関する。

##### 【背景技術】

##### 【0002】

従来、車輪に動力を伝達可能な電動機と、電動機に電力を供給する蓄電装置と、を備えたハイブリッド車両が公知である。このようなハイブリッド車両として、たとえば、特開 2013-035336 号公報（特許文献 1）には、車速に基づいて蓄電装置の蓄電量の目標値を決定する技術が開示される。20

##### 【先行技術文献】

##### 【特許文献】

##### 【0003】

##### 【特許文献 1】特開 2013-035336 号公報

##### 【発明の概要】

##### 【発明が解決しようとする課題】

##### 【0004】

しかしながら、車速に基づいて蓄電装置の蓄電量の目標値を決定する場合には、車速が大きく変化すると蓄電量の目標値が大きく変化する場合がある。蓄電量の目標値が大きく変化すると、エンジンおよび電動機において要求される出力が大きく変化するため、車両においてトルクショックやノイズなどが発生して、ドライバビリティが損なわれる場合がある。

##### 【0005】

本発明は、上述した課題を解決するためになされたものであって、その目的は、蓄電装置の蓄電量の目標値を適切に変化させてトルクショックやノイズなどの発生を抑制するハイブリッド車両を提供することである。30

##### 【課題を解決するための手段】

##### 【0006】

この発明のある局面に係るハイブリッド車両は、車輪への動力の伝達が可能な電動機と、電動機との間で電力を授受する蓄電装置と、蓄電装置の充電に用いられるエンジンと、車両の状態に基づいて目標値を決定し、目標値になるように蓄電装置の蓄電量を制御する制御装置とを備える。制御装置は、運転者の駆動力要求の大きさが小さいときには、駆動力要求の大きさが大きいときに比べて、目標値の変化量を制限する。

##### 【0007】

このようにすると、運転者の駆動力要求の大きさが小さいときには、駆動力要求の大40

10

20

30

40

50

さが大きいときと比べて、目標値の変化量が制限されるので、たとえば、駆動力要求の大きさが小さいときには、蓄電量の目標値の変化が緩やかになる。そのため、エンジンおよび電動機において要求される出力の変化が緩やかになる。その結果、車両においてトルクショックやノイズなど（以下、ショック等と記載する）の発生を抑制できる。一方、運転者の駆動力要求の大きさが大きいときには、目標値の変化により車両に生じるショック等は、他の要因により（駆動力の大きさが大きいことにより）車両に生じるショック等に紛れるため、駆動力要求の小さいときよりも目標値の変化が許容される。これによって、蓄電装置の蓄電量を目標値に従って適切に制御することができるため、燃費の向上が図れる。したがって、蓄電装置の蓄電量の目標値を適切に変化させてトルクショックやノイズなどの発生を抑制するハイブリッド車両を提供することができる。

10

#### 【0008】

好ましくは、車両は、自動变速モードと手動变速モードとを有する自動变速機をさらに備える。制御装置は、自動变速モードが選択されているときには、手動变速モードが選択されているときに比べて、変化量を制限する。

#### 【0009】

このようにすると、自動变速モードが選択されているときには、手動变速モードが選択されているときに比べて、目標値の変化量が制限される。手動变速モードは、運転者が大きな駆動力を必要とする際に選択されることが多い。そのため、手動变速モードの選択中は、目標値の変化により生じるショック等は、他の要因により（駆動力の大きさが大きいことにより）生じるショック等に紛れるため、自動变速モードの選択中よりも目標値の変化が許容される。これによって、蓄電装置の蓄電量を目標値に従って適切に制御することができるため、燃費の向上が図れる。

20

#### 【0010】

さらに好ましくは、車両は、アクセルペダルの踏み込み量を検出する検出装置をさらに備える。制御装置は、踏み込み量が小さいときには、踏み込み量が大きいときに比べて、変化量を制限する。

#### 【0011】

このようにすると、踏み込み量が小さいときには、踏み込み量が大きいときに比べて、目標値の変化量が制限されるので、たとえば、アクセルペダルの踏み込み量が小さいときには、目標値の変化が緩やかになる。そのため、車両においてショック等が発生することを抑制できる。一方、アクセルペダルの踏み込み量が大きいときには、目標値の変化により生じるショック等は、他の要因により（アクセルペダルの踏み込み量が大きいことにより）生じるショック等に紛れるため、アクセルペダルの踏み込み量が小さいときよりも目標値の変化が許容される。これによって、蓄電装置の蓄電量を目標値に従って適切に制御することができるため、燃費の向上が図れる。

30

#### 【0012】

さらに好ましくは、車両は、有段式变速機をさらに備える。制御装置は、有段式变速機の变速段に基づいて目標値を決定する。

#### 【0013】

このようにすると、有段式变速機の变速段に基づいて蓄電量の目標値が決定される。变速段に対応した目標値を決定することで、車速と運転者が要求する駆動力の大きさとに応じた目標値を決定することができる。

40

#### 【0014】

さらに好ましくは、有段式变速機においては、車両の走行状態がアップシフト領域外からアップシフト領域内に入る場合には、第1变速段から第2变速段へのアップシフトが開始され、走行状態がダウンシフト領域外からダウンシフト領域内に入る場合には、第2变速段から第1变速段へのダウンシフトが開始される。制御装置は、走行状態がアップシフト領域とダウンシフト領域との間の領域内である場合には、第1变速段に対応する蓄電量の第1目標値と、第2变速段に対応する蓄電量の第2目標値との間の値を蓄電量の目標値として決定する。

50

**【0015】**

このようにすると、走行状態がアップシフト領域とダウンシフト領域との間の領域内である場合には、第1目標値と第2目標値との間の値を蓄電量の目標値として決定される。これにより、第1変速段に変速される前あるいは第2変速段に変速される前に蓄電量の目標値を変速後の変速段に対応する目標値に近づけることができるので、その後にダウンシフトあるいはアップシフトが開始される場合に目標値が大きく変化することを抑制できる。

**【図面の簡単な説明】****【0016】**

【図1】ハイブリッド車両の構成を示す図である。

10

【図2】ECUの機能ブロック図である。

【図3】1速から4速までに対応する複数の変速線を示す変速線図である。

【図4】変速段と基準値との関係を示す図である。

【図5】負荷と変化量の制限値との関係を示す図である。

【図6】ECUで実行される制御処理を示すフローチャートである。

【図7】ECUの動作を示すタイミングチャートである。

**【発明を実施するための形態】****【0017】**

以下、図面を参照しつつ、本発明の実施の形態について説明する。以下の説明では、同一の部品には同一の符号が付されている。それらの名称および機能も同じである。したがってそれらについての詳細な説明は繰返されない。

20

**【0018】**

図1は、ハイブリッド車両1（以下、単に車両1と記載する）の構成を示す図である。図1に示すように、車両1は、エンジン10と、第1モータジェネレータ（以下、第1MGと記載する）20と、第2モータジェネレータ（以下、第2MGと記載する）30と、動力分割装置40と、自動変速機50と、PCU（Power Control Unit）60と、バッテリ70と、駆動輪80と、ECU（Electronic Control Unit）200と、エンジンECU250と、MGEUCU252とを含む。

**【0019】**

車両1は、エンジン10および第2MG30のうちの少なくとも一方から出力される駆動力によって走行する。エンジン10が発生する動力は、動力分割装置40によって2経路に分割される。2経路のうちの一方の経路は自動変速機50を経由して駆動輪80へ伝達される経路であり、他方の経路は第1MG20へ伝達される経路である。

30

**【0020】**

エンジン10は、インジェクタから噴射された燃料と空気との混合気を、シリンダの燃焼室内で燃焼させて出力軸を回転させる内燃機関である。エンジン10は、エンジンECU250からの制御信号S1に基づいて制御される。

**【0021】**

第1MG20および第2MG30は、たとえば、三相交流回転電機である。第1MG20および第2MG30は、PCU60によって駆動される。

40

**【0022】**

第1MG20は、エンジン10の動力を用いて発電してバッテリ70を充電するジェネレータ（発電装置）としての機能を有する。また、第1MG20は、エンジン10のクラク軸を回転させて、エンジン10を始動させるスタータとしての機能を有する。

**【0023】**

第2MG30は、自動変速機50を経由して駆動輪80に駆動力を与える駆動用モータとしての機能を有する。また、第2MG30は、回生制動によって発電してバッテリ70を充電するジェネレータとして機能を有する。

**【0024】**

動力分割装置40は、サンギヤ、プラネタリギヤおよびリングギヤの3つの回転軸を有

50

する遊星歯車機構である。たとえば、第1MG20のロータがサンギヤに接続され、エンジン10の出力軸がキャリアに接続され、かつ、第2MG30の回転軸（自動変速機50の入力軸）がリングギヤに接続される。これによって、エンジン10と第1MG20と第2MG30とが動力分割装置40に機械的に接続される。

#### 【0025】

自動変速機50は、複数の変速段（たとえば、1速～4速）を有する。自動変速機50は、車両1の状態に応じて1速～4速を自動的に変更する。自動変速機50は、ECU200からの制御信号S3に基づいて制御される。なお、1速～4速のうち1速が低速側の変速段（変速比が高い変速段）であって、4速が高速側の変速段（変速比が低い変速段）である。

10

#### 【0026】

シフトレバー54は、運転者が複数のシフトポジション（たとえば、前進走行ポジション等）のうちのいずれか一つを選択したり、手動変速モードと自動変速モードとを切り替えたり、手動変速モードの選択中に変速段を変更するため操作部材である。

#### 【0027】

PCU60は、バッテリ70からの直流電力を交流電力に変換し、第1MG20または第2MG30を駆動する。また、PCU60は、第1MG20および第2MG30が発電した交流電力を直流電力に変換し、バッテリ70を充電する。PCU60は、たとえば、インバータとコンバータとを含むように構成される。PCU60は、MGECK252からの制御信号S2に基づいて制御される。

20

#### 【0028】

バッテリ70は、蓄電装置であり、再充電可能な直流電源である。バッテリ70としては、たとえば、ニッケル水素やリチウムイオン等の二次電池が用いられる。バッテリ70は、上述したように第1MG20および/または第2MG30により発電された電力を用いて充電される他、外部電源（図示せず）から供給される電力を用いて充電されてもよい。なお、バッテリ70は、二次電池に限らず、直流電圧を生成できるもの、たとえば、キヤパシタ、太陽電池、燃料電池等であってもよい。

#### 【0029】

ECU200には、車速センサ14と、シフトポジションセンサ56と、電流センサ152と、電圧センサ154と、電池温度センサ156と、ペダルポジションセンサ162とが接続される。

30

#### 【0030】

車速センサ14は、自動変速機50の出力軸に設けられ、車速Vを検出する。シフトポジションセンサ56は、シフトレバー54の位置SHTを検出する。電流センサ152は、バッテリ70の電流IBを検出する。電圧センサ154は、バッテリ70の電圧VBを検出する。電池温度センサ156は、バッテリ70の電池温度TBを検出する。ペダルポジションセンサ162は、アクセルペダル160の踏み込み量APを検出する。これらのセンサは、検出結果を示す信号をECU200に送信する。

#### 【0031】

ECU200は、電流IBと電圧VBと電池温度TBとに基づいてバッテリ70の蓄電量（以下、SOC（State Of Charge）と記載する）を推定する。ECU200は、たとえば、電流IBと電圧VBと電池温度TBとに基づいてOCV（Open Circuit Voltage）を推定し、推定されたOCVと所定のマップとに基づいてバッテリ70のSOCを推定してもよい。あるいは、ECU200は、たとえば、バッテリ70の充電電流と放電電流とを積算することによってバッテリ70のSOCを推定してもよい。

40

#### 【0032】

ECU200は、各種センサの検出結果に基づいて車両1の走行状態が所望の状態になるようにエンジンECU250を用いてエンジン10の出力トルク（以下、エンジントルクと記載する）を制御するとともに、MGECK252を用いて第1MG20および第2MG30の各々の出力トルク（以下、第1MGトルクおよび第2MGトルクと記載する）

50

を制御する。なお、ECU200とエンジンECU250とMGECU252とは、一体のECUであってもよい。

#### 【0033】

以上のような構成を有する車両1において、ECU200は、車両1の状態に基づいてバッテリ70のSOCの目標値を決定し、決定された目標値になるように第1MGトルク、第2MGトルクおよびエンジントルクを制御する。

#### 【0034】

しかしながら、この目標値をたとえば車速Vに基づいて決定すると、車速Vが大きく変化することによって目標値が大きく変化する場合がある。SOCの目標値が大きく変化すると、エンジン10、第1MG20および第2MG30において要求される出力が大きく変化するため、車両においてショック等が発生して、ドライバビリティが損なわれる場合がある。10

#### 【0035】

そこで、本実施の形態においては、ECU200が、運転者の駆動力要求の大きさが小さいときには、駆動力要求の大きさが大きいときに比べて、バッテリ70のSOCの目標値の変化量を制限する点を特徴とする。このようにすると、駆動力要求の大きさが小さいときには、蓄電量の目標値の変化が緩やかになるため、エンジンおよび電動機において要求される出力の変化が緩やかになる。その結果、車両においてショック等の発生を抑制できる。

#### 【0036】

具体的には、ECU200は、自動变速モードが選択されているときには、手動变速モードが選択されているときに比べて、目標値の変化量を制限する。さらに、ECU200は、アクセルペダル160の踏み込み量APが小さいときには、踏み込み量APが大きいときに比べて、目標値の変化量を制限する。20

#### 【0037】

図2に、本実施の形態に係る車両1に搭載されたECU200の機能ブロック図を示す。ECU200は、基準値算出部202と、制限値算出部204と、目標値算出部206と、電力要求値算出部208と、エンジン制御部210と、MG制御部212とを含む。なお、これらの構成は、プログラム等のソフトウェアにより実現されてもよいし、ハードウェアにより実現されてもよい。30

#### 【0038】

基準値算出部202は、車両1の状態に基づいてバッテリ70のSOCの基準値を算出する。基準値算出部202は、車速Vと車両1のアウトプットトルクとから図3の变速線図上における位置を特定する。

#### 【0039】

図3の横軸は、車速Vを示す。図3の縦軸は、車両1のアウトプットトルクを示す。図3の变速線図は、複数のアップシフト線（細実線）と、複数のダウンシフト線（破線）とを含む。これらの複数の变速線の各々は、他の变速線と交差しないように設定される。複数の变速線の各々は、アウトプットトルクが低くなるほど变速を開始する車速が低くなるように設定される。さらに、複数のアップシフト線は、アウトプットトルクが一定の場合に、アップシフト後の变速段が大きいアップシフト線であるほどアップシフトを開始する車速が高くなるように設定される。複数のダウンシフト線は、アウトプットトルクが一定の場合に、ダウンシフト後の变速段が小さいダウンシフト線であるほどダウンシフトを開始する車速が低くなるように設定される。図3の太線と縦軸と横軸とで囲まれた領域は、モータ走行域である。モータ走行域では、車両1の走行時に第2MG30より第2MGトルクが自動变速機50に伝達される走行域である。なお、モータ走行域においては、第2MG30のみを駆動源として車両1がEV(Electric Vehicle)走行する場合と、エンジン10と第2MG30とを駆動源として車両1がHV(Hybrid Vehicle)走行する場合とで、同一の变速線（たとえば、図3のモータ走行域内の变速線）が用いられてもよいし、図3のモータ走行域内でEV走行する場合とHV走行する場合とで異なる变速線で用いら4050

れてもよい。

**【0040】**

基準値算出部202は、車速Vと車両1のアウトプットトルクとから図3の変速線図上の位置が、領域(A)～(G)のうちのいずれの領域内であるかを特定する。

**【0041】**

図3の変速線図において、領域(A)は、1速～2速のダウンシフト線よりも左側の領域であって、1速が形成される領域である。領域(B)は、1速～2速のダウンシフト線と1速～2速のアップシフト線との間の領域であって、1速および2速のうちのいずれかが形成される領域である。

**【0042】**

領域(C)は、1速～2速のアップシフト線と2速～3速のダウンシフト線との間の領域であって、2速が形成される領域である。領域(D)は、2速～3速のダウンシフト線と2速～3速のアップシフト線との間の領域であって、2速および3速のうちのいずれかが形成される領域である。

**【0043】**

領域(E)は、2速～3速のアップシフト線と3速～4速のダウンシフト線との間の領域であって、3速が形成される領域である。領域(F)は、3速～4速のダウンシフト線と3速～4速のアップシフト線との間の領域であって、3速および4速のうちのいずれかが形成される領域である。

**【0044】**

領域(G)は、3速～4速のアップシフト線よりも右側の領域であって、4速が形成される領域である。

**【0045】**

基準値算出部202は、アクセルペダル160の踏み込み量APに基づいて算出される要求駆動トルクをアウトプットトルクとして算出する。基準値算出部202は、踏み込み量APに加えて、車速V等を考慮してアウトプットトルクを算出してもよい。基準値算出部202は、たとえば、踏み込み量APと要求駆動トルクとの関係を示す所定のマップを用いてアウトプットトルクを算出してもよい。

**【0046】**

基準値算出部202は、特定された領域に対応する基準値を図4を用いて算出する。図4の横軸は、変速段を示す。図4の縦軸は、基準値を示す。

**【0047】**

図4に示すように、領域(A)～領域(G)に対して基準値SOC(0)～SOC(6)がそれぞれ対応づけられる。領域(A)～領域(G)のうち領域(A)に対応づけられる基準値SOC(0)が最も大きい値であり、領域(G)に対応づけられる基準値SOC(6)が最も小さい値である。また、領域(A)に近い領域に対応づけられる基準値ほど大きくなり、領域(G)に近い領域に対応づけられる基準値ほど小さくなるように基準値SOC(1)～SOC(5)が設定される。

**【0048】**

そのため、領域(B)に対応する基準値SOC(1)は、領域(A)に対応する基準値SOC(0)と領域(C)に対応する基準値SOC(2)との間の値となる。領域(D)に対応する基準値SOC(3)は、領域(C)に対応する基準値SOC(2)と領域(E)に対応する基準値SOC(4)との間の値となる。領域(F)に対応する基準値SOC(5)は、領域(E)に対応する基準値SOC(4)と領域(G)に対応する基準値SOC(6)との間の値となる。

**【0049】**

基準値算出部202は、領域(A)～(G)のうちの特定された領域に対応する基準値を図4を用いて算出する。

**【0050】**

制限値算出部204は、車両1における負荷(走行パワー)に基づいてバッテリ70の

10

20

30

40

50

SOCの目標値の変化量の制限値を算出する。具体的には、制限値算出部204は、車速Vと要求駆動トルクとに基づいて車両1における負荷を算出する。制限値算出部204は、算出された負荷の値と図5に示すような所定のマップとを用いて制限値を算出する。

#### 【0051】

図5の横軸は、車両1における負荷を示す。図5の縦軸は、制限値を示す。図5の実線は、自動变速モードの選択中における負荷と制限値との関係を示す。図5の実線に示すように、自動变速モードの選択中における負荷と制限値との関係は、負荷が大きくなるほど制限値が大きくなる（制限がかかりにくくなる）線形の関係を有する。なお、当該関係は、線形の関係に限定されるものではなく、非線形の関係であってもよい。

#### 【0052】

図5の破線は、手動变速モードの選択中における負荷と制限値との関係を示す。図5の破線に示すように、手動变速モードの選択中における負荷と制限値との関係は、負荷が所定値A(1)になるまでは、負荷が大きくなるほど制限値が大きくなる線形の関係を有する。なお、当該関係についても同様に線形の関係に限定されるものではない。

#### 【0053】

また、手動变速モードの選択中における負荷と制限値との関係は、負荷が所定値A(1)よりも大きくなる場合には、負荷の大きさに関わらず制限値が所定値L(0)となる関係を有する。

#### 【0054】

そのため、たとえば、負荷がA(0)である場合を想定すると、手動变速モードの選択中（図5の破線）において算出される制限値L(1)は、自動变速モードの選択中（図5の実線）において算出される制限値L(2)よりも大きい値となる。

#### 【0055】

目標値算出部206は、算出された基準値と制限値とに基づいてSOCの目標値を算出する。具体的には、目標値算出部206は、現在の目標値（前回算出された目標値）と基準値との差分を算出する。

#### 【0056】

目標値算出部206は、算出された差分の大きさが制限値よりも小さい場合には、基準値を新たな目標値（今回の目標値）として算出する。

#### 【0057】

目標値算出部206は、算出された差分の大きさが制限値よりも大きい場合には、現在の目標値からの変化量を制限値に制限する。すなわち、目標値算出部206は、現在の目標値が基準値よりも小さい場合には、現在の目標値に制限値を加算した値を新たな目標値として算出する。また、目標値算出部206は、現在の目標値が基準値よりも大きい場合には、現在の目標値から制限値を減算した値を新たな目標値として算出する。

#### 【0058】

電力要求値算出部208は、算出された目標値と現在SOCとに基づいて電力要求値を算出する。具体的には、電力要求値算出部208は、算出された目標値と現在SOCとの差に基づくフィードバック制御（たとえば、PI制御）により電力要求値を算出してもよいし、あるいは、算出された目標値と現在SOCとの差分と、差分と電力要求値との関係を示す所定のマップとに基づいて電力要求値を算出するようにしてよい。

#### 【0059】

エンジン制御部210は、要求駆動トルクに基づくエンジン10のエンジントルクの指令値に電力要求値に対応する補正值を加算することによって補正された指令値をエンジンECU250に送信する。エンジンECU250は、受信した指令値に基づいてエンジン10に対する燃料噴射制御、スロットルバルブ制御および点火制御を実行する。

#### 【0060】

MG制御部212は、電力要求値に応じた第1MGトルクと第2MGトルクとを算出し、算出された第1MGトルクに対応するトルク指令値と、第2MGトルクに対応するトルク指令値とをMGEUC252に送信する。MGEUC252は、受信したトルク指令値

10

20

30

40

50

に基づいて P C U 6 0 を経由して第 1 M G トルクおよび第 2 M G トルクを制御する。

**【 0 0 6 1 】**

図 6 を参照して、本実施の形態に係る車両 1 に搭載された E C U 2 0 0 で実行される制御処理について説明する。

**【 0 0 6 2 】**

ステップ(以下、ステップを S と記載する) 1 0 0 にて、E C U 2 0 0 は、現在の変速段、車速 V 、アクセルペダル 1 6 0 の踏み込み量 A P 、選択中の変速モードについての情報をたとえば、E C U 2 0 0 に内蔵するメモリや各種センサ等から取得する。

**【 0 0 6 3 】**

S 1 0 2 にて、E C U 2 0 0 は、基準値を算出する。S 1 0 4 にて、E C U 2 0 0 は、制限値を算出する。基準値および制限値の算出方法については、上述したとおりであるため、その詳細な説明は繰り返さない。

**【 0 0 6 4 】**

S 1 0 6 にて、E C U 2 0 0 は、算出された基準値と制限値と現在の目標値とに基づいて新たな目標値を算出する。S 1 0 8 にて、E C U 2 0 0 は、算出された目標値と、現在 S O C との差分に応じて電力要求値を算出する。

**【 0 0 6 5 】**

S 1 1 0 にて、E C U 2 0 0 は、算出された電力要求値を考慮してエンジントルクの指令値を補正し、補正された指令値をエンジン E C U 2 5 0 に送信するとともに、算出された電力要求値に応じた第 1 M G トルクのトルク指令値と、第 2 M G トルクのトルク指令値とを M G E C U 2 5 2 に送信する。

**【 0 0 6 6 】**

以上のような構造およびフローチャートに基づく本実施の形態に係る車両 1 に搭載された E C U 2 0 0 の動作について図 7 を参照して説明する。

**【 0 0 6 7 】**

図 7 に示すように、現在 S O C が S O C ( 7 ) ( 図 7 の上段の一点鎖線 ) であって、2速が形成されており、かつ、領域 ( C ) に対応する基準値 S O C ( 2 ) を目標値としている場合を想定する。また、アクセルペダル 1 6 0 の踏み込み量 A P が略ゼロである場合を想定する。さらに、自動変速モードが選択されている場合を想定する。なお、現在 S O C は、説明の便宜上変速前後で変化しないものとして説明する。

**【 0 0 6 8 】**

現在 S O C は、目標値 S O C ( 2 ) よりも高いため、電流要求値としては放電側の値となる。また、踏み込み量 A P は、略ゼロであるため、第 2 M G 3 0 においては、回生も力行も行なわれない。一方、踏み込み量 A P が略ゼロである場合に対応した車両 1 の減速度は、第 1 M G トルクやエンジン 1 0 のフリクションロスを利用して実現される。このとき、第 1 M G トルクの出力値は、車両 1 の走行状態によって放電側の値 P ( 0 ) となる場合を想定する。このとき、エンジン 1 0 は、一定の回転数となる状態であるものとする。

**【 0 0 6 9 】**

時間 T ( 0 ) にて、運転者がアクセルペダル 1 6 0 の踏み込み量 A P を略ゼロから A P ( 0 ) まで増加させることによって、車両 1 の走行状態に基づく図 3 の変速線図上の位置が領域 ( C ) から領域 ( A ) に移動すると、2速から1速へのダウンシフトが実行される。

**【 0 0 7 0 】**

このとき、現在の変速段、車速 V 、アクセルペダル 1 6 0 の踏み込み量 A P 、選択中の変速モードについての情報が E C U 2 0 0 に内蔵するメモリや各種センサから取得される ( S 1 0 0 ) 。

**【 0 0 7 1 】**

そして、領域 ( A ) に対応する基準値 S O C ( 0 ) が算出される ( S 1 0 2 ) 。また、車速 V と、要求駆動トルクとから算出される負荷と、図 5 の実線に示すマップとから制限値 L M が算出される ( S 1 0 4 ) 。

10

20

30

40

50

**【 0 0 7 2 】**

図7の上段の実線に示すように、变速前の目標値SOC(2)と变速後の基準値SOC(0)との差分SOCの大きさが制限値LMを超える場合には、变速前の目標値SOC(2)に算出された制限値LMを加算した値SOC(8)(図7の上段の太破線)が新たな目標値として算出される。

**【 0 0 7 3 】**

目標値SOC(8)は、現在SOCよりも高いため電力要求値としては充電側の値が算出される。そのため、第1MG20の出力値は、充電側の値P(1)になる。また、目標値SOC(8)に制限されることによって、現在SOCと目標値SOC(8)との差が現在SOCと基準値SOC(0)との差よりも小さくなる。そのため、第1MG20の出力値P(1)の大きさ(絶対値)は、基準値SOC(0)を目標値とした場合の出力値P(2)の大きさよりも小さい値となる。10

**【 0 0 7 4 】**

そのため、基準値SOC(0)を目標値とした場合と、目標値をSOC(8)に制限した場合とで比較した場合、時間T(1)以降において、基準値SOC(0)を目標値とした場合の方がバッテリ70の充電量が大きくなるため、図7の下段の実線に示すようにエンジン10の回転数は、目標値をSOC(8)に制限した場合のエンジン10の回転数の変化(図7の下段の破線)よりも一時的に大きく変化する。すなわち、目標値をSOC(8)に制限した場合の方が基準値SOC(0)を目標値として場合よりもエンジン10の回転数の上昇が緩やかになる。20

**【 0 0 7 5 】**

以上のようにして、本実施の形態に係る車両1によると、アクセルペダル160の踏み込み量APに基づいて算出される負荷(すなわち、運転者の駆動力要求の大きさ)が小さいときには、負荷が大きいときに比べて、SOCの目標値の変化量が制限される。これにより、たとえば、負荷が小さいときには、SOCの目標値の変化が緩やかになる。そのため、エンジン10、第1MG20および第2MG30電動機において要求される出力の変化が緩やかになる。その結果、車両1においてショック等の発生を抑制できる。一方、負荷が大きいときには、SOCの目標値の変化により車両1に生じるショック等は、負荷が大きいことによる他の要因により生じるショック等に紛れるため、負荷が小さいときよりもSOCの目標値の変化が許容される。これによって、バッテリ70のSOCを目標値に従って適切に制御することができるため、燃費の向上が図れる。したがって、蓄電装置の蓄電量の目標値を適切に変化させてトルクショックやノイズなどの発生を抑制するハイブリッド車両を提供することができる。30

**【 0 0 7 6 】**

さらに、自動变速モードが選択されているときには、手動变速モードが選択されているときに比べて、SOCの目標値の変化量が制限される。手動变速モードは、運転者が大きな駆動力を必要とする際に選択されることが多い。そのため、手動变速モードの選択中は、目標値の変化により生じるショック等は、他の要因により生じるショック等に紛れるため、自動变速モードの選択中よりも目標値の変化が許容される。これによって、バッテリ70のSOCを目標値に従って適切に制御することができるため、燃費の向上が図れる。40

**【 0 0 7 7 】**

さらに、複数の变速段の各々に基づいてSOCの目標値が決定されるため、車速と運転者が要求する駆動力の大きさとに応じた目標値を決定することができる。

**【 0 0 7 8 】**

さらに車両1の走行状態に基づいて特定される図3の变速線図上の位置が、たとえば、1速が形成される領域(A)と、2速が形成される領域(C)との間の領域(B)内である場合には、領域(A)に対応した基準値SOC(0)と、領域(C)に対応した基準値SOC(2)との間の値SOC(1)をSOCの基準値として決定される。これにより、1速にダウンシフトされる前あるいは2速にアップシフトされる前にSOCの目標値を变速後の变速段に対応する目標値に近づけることができるので、その後に2速へのアップシフ50

トあるいは1速へのダウンシフトが開始される場合に目標値が大きく変化することを抑制できる。

【0079】

以下変形例について説明する。実施の形態において、变速後に目標値が制限された場合に次の变速が行なわれるまで制限が継続されるものとして説明したが、变速後に制限された目標値を所定時間経過後に所定の変化量であるいは段階的に变速後の变速段に対応する目標値まで変化させるようにしてもよい。

【0080】

本実施の形態に係る車両1においては、自動变速機50は、有段式变速機として説明したが、たとえば、自動变速機50に代えて手動变速機を有するものであってもよいし、複数の变速段として離散的な複数の变速比が設定された無段变速機を有するものであってもよい。

10

【0081】

本実施の形態に係る車両1においては、变速段に応じて目標値を決定するものとして説明したが、特にこれに限定されるものではない。たとえば、車両1が上述の無段变速機を有する場合に、選択された变速比に応じて目標値を決定するものであってもよい。

【0082】

本実施の形態に係る車両1は、図1に示すハイブリッド車両の構成を一例として説明したが、特にこのような構成に限定されるものではなく、たとえば、シリーズ形式のハイブリッド車両であってもよいし、パラレル形式のハイブリッド車両であってもよい。なお、上記した変形例は、その全部または一部を組み合わせて実施してもよい。

20

【0083】

今回開示された実施の形態はすべての点で例示であって制限的なものではないと考えられるべきである。本発明の範囲は上記した説明ではなくて特許請求の範囲によって示され、特許請求の範囲と均等の意味および範囲内でのすべての変更が含まれることが意図される。

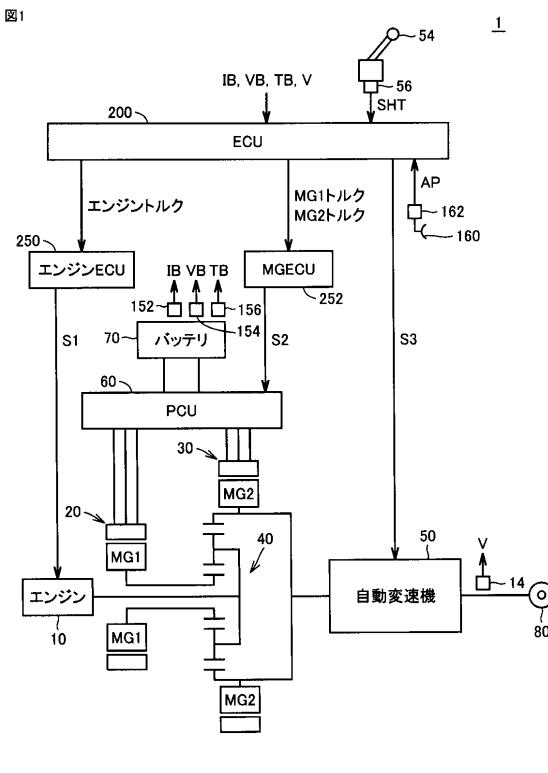
【符号の説明】

【0084】

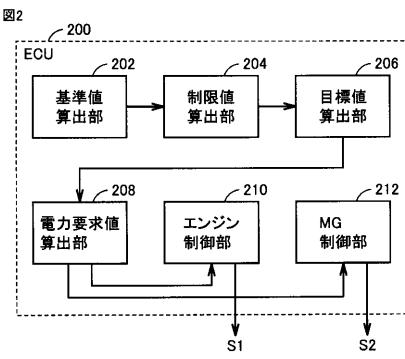
1 車両、10 エンジン、14 車速センサ、20, 30 MG、40 動力分割装置、50 自動变速機、54 シフトレバー、56 シフトポジションセンサ、60 P CU、70 バッテリ、80 駆動輪、152 電流センサ、154 電圧センサ、156 電池温度センサ、160 アクセルペダル、162 ペダルポジションセンサ、200 ECU、202 基準値算出部、204 制限値算出部、206 目標値算出部、208 電力要求値算出部、210 エンジン制御部、212 エンジン制御部。

30

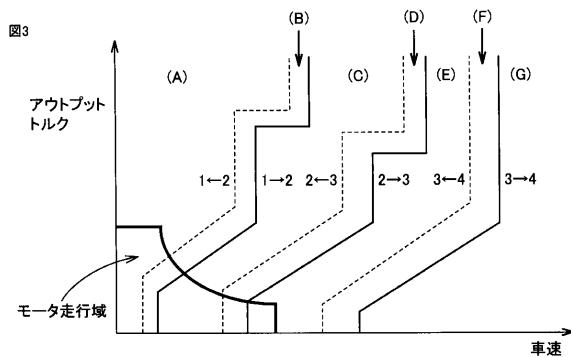
【図1】



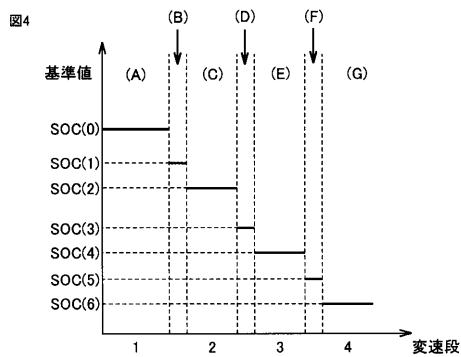
【図2】



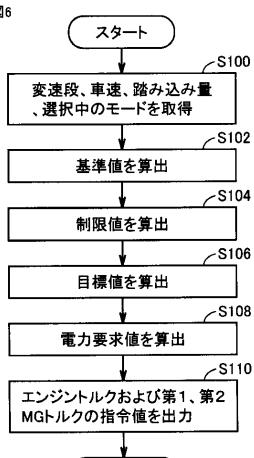
【図3】



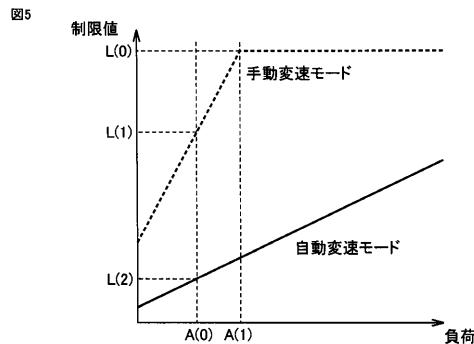
【図4】



【図6】

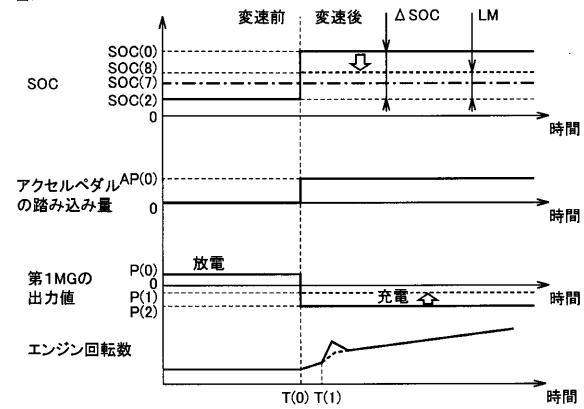


【図5】



【図7】

図7



---

フロントページの続き

(51)Int.Cl. F I  
B 6 0 W 20/13 (2016.01) B 6 0 W 20/13  
B 6 0 L 11/14 (2006.01) B 6 0 L 11/14  
B 6 0 L 11/18 (2006.01) B 6 0 L 11/18 A

(56)参考文献 特開2013-063736(JP,A)  
特開2004-211575(JP,A)  
特開2011-121413(JP,A)  
特開2010-013002(JP,A)  
特開2013-035336(JP,A)  
特開2007-269093(JP,A)  
特開2009-126259(JP,A)  
特開2008-260361(JP,A)

## (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

B 6 0 K 6 / 0 0 - 6 / 5 4 7  
B 6 0 W 1 0 / 0 0 - 5 0 / 1 6  
B 6 0 L 1 / 0 0 - 1 5 / 4 2  
F 0 2 D 2 9 / 0 0 - 2 9 / 0 6  
F 1 6 H 5 9 / 0 0 - 6 1 / 1 2  
F 1 6 H 6 1 / 1 6 - 6 1 / 2 4  
F 1 6 H 6 1 / 6 6 - 6 1 / 7 0  
F 1 6 H 6 3 / 4 0 - 6 3 / 5 0