

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第2部門第5区分

【発行日】平成20年10月9日(2008.10.9)

【公開番号】特開2006-347526(P2006-347526A)

【公開日】平成18年12月28日(2006.12.28)

【年通号数】公開・登録公報2006-051

【出願番号】特願2005-252856(P2005-252856)

【国際特許分類】

B 6 0 W	10/04	(2006.01)
B 6 0 W	10/18	(2006.01)
B 6 0 K	35/00	(2006.01)
B 6 0 K	31/00	(2006.01)
F 0 2 D	29/02	(2006.01)
B 6 0 T	8/17	(2006.01)
B 6 0 T	8/174	(2006.01)
B 6 0 W	30/00	(2006.01)

【F I】

B 6 0 K	41/20	
B 6 0 K	41/00	3 0 1 A
B 6 0 K	41/00	3 0 1 F
B 6 0 K	35/00	Z
B 6 0 K	31/00	Z
F 0 2 D	29/02	3 0 1 A
B 6 0 T	8/17	B
B 6 0 T	8/174	C
B 6 0 K	41/00	6 1 2 E
B 6 0 K	41/00	6 1 2 M
B 6 0 K	41/00	6 1 2 N
B 6 0 K	41/00	6 1 2 L

【手続補正書】

【提出日】平成20年8月22日(2008.8.22)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

車両の制動系又は加速系の動作を指示するための操作レバーを含み前記操作レバーの操作位置を出力する操作装置を備える運転装置において、前記操作装置の操作量に応じて前記車両の制動系又は加速系を制御する制御装置であって、

前記操作位置と前記制動系又は加速系の制御量との関係を変更可能に形成しているとともに、前記操作レバーが動くことが可能な範囲の中で前記制御系又は加速形の制御に用いる範囲を変更可能に形成している、

ことを特徴とする運転装置の制御装置。

【請求項2】

前記操作位置と前記制御量との関係を規定するマップを変更可能に保持している、ことを特徴とする請求項1に記載の運転装置の制御装置。

【請求項 3】

前記制動系の最大制御量については前記マップを変更不能に保持している、ことを特徴とする請求項2に記載の運転装置の制御装置。

【請求項 4】

前記マップと現在の操作レバーの操作位置及びこれに対応する制御量とをグラフ化して表示装置へ表示可能に形成されている、

ことを特徴とする請求項2ないし3のいずれかに記載の運転装置の制御装置。

【請求項 5】

前記操作レバーが動くことが可能な範囲の中で前記制動系又は加速系の制御に用いる範囲は、ユーザによる前記操作レバーの操作範囲に合わせて設定されるものであり、

ユーザによる前記操作レバーの操作範囲に合わせて前記操作位置と前記制御量との関係を補正すべく、ユーザによる前記操作レバーの操作範囲を学習可能となっている、ことを特徴とする請求項1ないし4のいずれかに記載の運転装置の制御装置。

【請求項 6】

ユーザによる前記操作レバーの操作範囲の学習の際に操作レバーの限界操作位置を算出し、その後、該限界操作位置を用い前記操作位置と前記制御量との関係を補正する補正手段を有することを特徴とする請求項5記載の運転装置の制御装置。

【請求項 7】

前記補正手段は、学習時に操作された前記操作レバーの最大操作位置を前記限界操作位置とすることを特徴とする請求項6記載の運転装置の制御装置。

【請求項 8】

前記操作位置と前記制御量との関係または前記限界操作位置の少なくとも一方を含む学習情報を格納する記憶手段を有する請求項6または7記載の運転装置の制御装置。

【請求項 9】

前記記憶手段は、前記操作位置と前記制御量との関係または前記限界操作位置の少なくとも一方を含む学習情報を、ユーザ情報とともに格納し、

前記ユーザ情報に対応し前記補正手段が補正した前記操作位置と前記制御量との関係を用い、前記制動系または前記加速系を制御する駆動制御手段を具備することを特徴とする請求項8記載の運転装置の制御装置。

【請求項 10】

前記補正手段は、前記操作位置と前記制御量との関係を用い運転時に、前記操作レバー位置が前記限界操作位置を超えた場合、前記限界操作位置を変更し、再度前記操作位置と前記制御量との関係を補正することを特徴とする請求項5から9のいずれか一項記載の運転装置の制御装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

本発明に係る運転装置の制御装置は、運転者により手動で操作されて車両の制動系又は加速系の動作を指示するための操作レバーを含み前記操作レバーの操作位置を出力する操作装置を備える運転装置において、前記操作装置の操作量に応じて前記車両の制動系又は加速系を制御する制御装置であって、前記操作位置と前記制動系又は加速系の制御量との関係を変更可能に形成しているとともに、前記操作レバーが動くことが可能な範囲の中で前記制御系又は加速形の制御に用いる範囲を変更可能に形成している、ことを特徴としている。

この構成によれば、操作装置の操作位置と制動系又は加速系の制御量との関係を変更できるので、ユーザの能力、好みや車両の状況に合わせて操作装置の操作性を調整でき、車両の運転し易さを向上させることができる。

【手続補正3】**【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0009**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正4】****【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0010**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正5】****【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0011**【補正方法】**変更**【補正の内容】****【0011】**

上記構成において、前記走査レバーが動くことが可能な範囲の中で前記制動系又は加速系の制御に用いる範囲は、ユーザによる前記操作レバーの操作範囲に合わせて設定されるものであり、ユーザによる前記操作レバーの操作範囲に合わせて前記操作位置と前記制御量との関係を補正すべく、ユーザによる前記操作レバーの操作範囲を学習可能となっている、構成を採用できる。

この構成によれば、ユーザの身体的能力に合わせて操作レバーの操作性を自動的に最適化することができる。

【手続補正6】**【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0012**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正7】****【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0013**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正8】****【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0014**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正9】****【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0015**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正10】****【補正対象書類名】**明細書**【補正対象項目名】**0016**【補正方法】**削除**【補正の内容】****【手続補正11】****【補正対象書類名】**明細書

【補正対象項目名】0017

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正12】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0018

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正13】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0019

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正14】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0020

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正15】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0021

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正16】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0022

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正17】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0023

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正18】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0026

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正19】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0027

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正20】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0030

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正21】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0032

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正22】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0033

【補正方法】削除

【補正の内容】