

【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5部門第2区分

【発行日】令和2年5月14日(2020.5.14)

【公開番号】特開2018-189228(P2018-189228A)

【公開日】平成30年11月29日(2018.11.29)

【年通号数】公開・登録公報2018-046

【出願番号】特願2017-145220(P2017-145220)

【国際特許分類】

F 1 6 D	48/06	(2006.01)
F 1 6 D	25/0635	(2006.01)
F 1 6 D	23/12	(2006.01)
B 6 0 T	8/00	(2006.01)
B 6 0 W	10/02	(2006.01)
B 6 0 W	10/04	(2006.01)
B 6 0 W	10/18	(2012.01)
B 6 0 W	10/06	(2006.01)
B 6 0 W	10/184	(2012.01)

【F I】

F 1 6 D	28/00	A
F 1 6 D	25/0635	
F 1 6 D	23/12	Z
B 6 0 T	8/00	Z
B 6 0 W	10/00	1 0 2
B 6 0 W	10/00	1 2 4
B 6 0 W	10/02	
B 6 0 W	10/06	
B 6 0 W	10/184	

【手続補正書】

【提出日】令和2年4月1日(2020.4.1)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 2】

E C U 5 は、車両全体の制御を行うものであって、クラッチ制御部、エンジン制御部、トランスミッション制御部、ブレーキ制御部などの複数の制御部を備えている。E C U 5 には、シフトレバー12の操作位置を検出するためのポジションセンサ14のほか、クラッチ装置4を介して入力軸10に入力される実トルクを検出するためのトルクセンサ15、アクセルペダル16の踏み込み量を検出するためのアクセル開度センサ17、ブレーキペダル18の踏み込み量を検出するためのブレーキ開度センサ19、車両1の速度を検出するための車速センサ20、エンジン2の回転数を測定するためのエンジン回転センサ21、車両1の周囲の状況を検知するためのレーダやカメラなどの障害物検出センサ22などが、それぞれ接続されている。

力制御を行う、車両制御システム。