

【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 7 部門第 3 区分
 【発行日】令和 2 年 9 月 10 日 (2020.9.10)

【公開番号】特開 2019-208139 (P2019-208139A)
 【公開日】令和 1 年 12 月 5 日 (2019.12.5)
 【年通号数】公開・登録公報 2019-049
 【出願番号】特願 2018-102626 (P2018-102626)
 【国際特許分類】

H 0 4 L 12/46 (2006.01)

H 0 4 L 12/28 (2006.01)

【 F I 】

H 0 4 L 12/46 Z

H 0 4 L 12/28 1 0 0 A

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 7 月 31 日 (2020.7.31)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 3 6 】

(実施の形態 1)

<システム構成>

図 1 は、本実施の形態に係る車載通信システムの構成を示すブロック図である。本実施の形態に係る車載通信システム 1 は、車両 1 0 0 に複数の E C U 3 と、複数の G W (Gate Way) 1 0 とを備え、複数の E C U 3 及び G W 1 0 が通信線 5, 6 を介してメッセージの送受信を行うシステムである。一例として図 1 には、車両 1 0 0 に G W 1 0 が 2 つ搭載され、2 つの G W 1 0 が 2 つの通信線 6 を介して接続され、各 G W 1 0 に 3 つの通信線 5 が接続され、各通信線 5 に 3 つの E C U 3 が接続された車載通信システム 1 の構成が示されている。以下の説明において 2 つの G W 1 0 を区別する必要がある場合には、図 1 に示すように一方を G W 1 0 a とし、他方を G W 1 0 b とし、異なる符号を付して区別する。なお車載通信システム 1 に含まれる E C U 3 の数、G C W 1 0 の数、通信線 5, 6 の数、装置の接続態様及びネットワーク構成等は、図示のものに限らない。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 7 8 】

実施の形態 3 に係る G W 1 0 の監視処理部 2 2 は、例えば数 1 0 0 ミリ秒～数秒の単位時間における各通信線 6 の送信データ量を計量すると共に、通信線 6 の間の不平衡度を算出する。不平衡度は、例えば以下の (1) 式に基づいて算出することができる。なお (1) 式において、" U B " は不平衡度であり、" D a " は複数の通信線 6 における送信データ量の平均値であり、" D " は平均値 \underline{D}_a との差が最も大きい通信線 6 の送信データ量である。本例においては、2 つの G W 1 0 が 2 つの通信線 6 にて接続されているため、" D " はいずれか一方の通信線 6 の送信データ量とすればよい。