

【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】令和6年10月10日(2024.10.10)

【国際公開番号】WO2023/181286

【出願番号】特願2024-509601(P2024-509601)

【国際特許分類】

B 6 0 W 2 0 / 0 0 (2 0 1 6 . 0 1)

B 6 0 K 6 / 4 4 2 (2 0 0 7 . 1 0)

B 6 0 W 1 0 / 0 6 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 1 0 / 0 8 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 2 0 / 1 7 (2 0 1 6 . 0 1)

B 6 0 L 5 0 / 6 0 (2 0 1 9 . 0 1)

10

【 F I 】

B 6 0 W 2 0 / 0 0 9 0 0

B 6 0 K 6 / 4 4 2 Z H V

B 6 0 W 1 0 / 0 6 9 0 0

B 6 0 W 1 0 / 0 8 9 0 0

B 6 0 W 2 0 / 1 7

B 6 0 L 5 0 / 6 0

20

【手続補正書】

【提出日】令和5年5月19日(2023.5.19)

【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】

30

エンジンと、

車輪の駆動及び回生制動を行うモータと、

前記エンジンの駆動力による発電及び前記エンジンの駆動を行うジェネレータと、

前記モータ及び前記ジェネレータに接続されるバッテリーと、

走行中かつアクセルオフ時に前記モータの回生電力を前記ジェネレータに供給し前記エンジンを所定の目標回転速度でモータリングする回生モータリング制御を実施する制御装置とを備え、

前記制御装置は、走行状態に応じて要求発電量を算出するとともに、アクセルオン操作で前記回生モータリング制御をやめる場合に前記要求発電量が閾値未満であれば、前記バッテリーの電力を前記ジェネレータに供給して前記エンジンのモータリングを継続する継続モータリング制御を実施し、

40

前記制御装置は、車速または車載電装品の作動状態に基づいて前記要求発電量を算出するとともに、前記エンジンの回転速度に基づいて前記閾値を設定することを特徴とする、ハイブリッド車両。

【請求項2】

前記制御装置は、前記継続モータリング制御に際し、前記エンジンの回転速度をその時点の前記目標回転速度に固定したまま前記エンジンのモータリングを継続することを特徴とする、請求項1記載のハイブリッド車両。

【請求項3】

前記制御装置は、前記要求発電量が前記閾値以上であれば、前記エンジンの回転速度を

50

維持したまま前記エンジンのファイアリングを行いつつ前記ジェネレータに発電させる第一発電制御を実施する

ことを特徴とする、請求項 1 または 2 記載のハイブリッド車両。

【請求項 4】

前記制御装置は、前記第一発電制御に際し、アクセル開度が大きいほど前記エンジンのトルクを増大させつつ前記エンジンの回転速度を維持する

ことを特徴とする、請求項 3 記載のハイブリッド車両。

【請求項 5】

前記制御装置は、前記第一発電制御に際し、ドライバ要求出力が所定値を超えた場合に、前記エンジンの回転速度を上昇させる第二発電制御を実施する

ことを特徴とする、請求項 3 または 4 記載のハイブリッド車両。

10

【請求項 6】

(削除)

20

30

40

50