【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28年7月14日(2016.7.14)

【公表番号】特表2014-514205(P2014-514205A)
【公表日】平成26年6月19日(2014.6.19)
【年通号数】公開・登録公報2014-032
【出願番号】特願2014-502774(P2014-502774)
【国際特許分類】
Ｂ６０Ｗ　30/02　(2012.01)
Ｂ６０Ｗ　40/105　(2012.01)
【ＦＩ】
Ｂ６０Ｗ　30/02　３００
Ｂ６０Ｗ　40/105
Ｂ６０Ｗ　30/02

【誤訳訂正書】
【提出日】平成28年5月24日(2016.5.24)
【誤訳訂正１】
【訂正対象書類名】特許請求の範囲
【訂正対象項目名】全文
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
車両のホイールがスピンしている状況を感知するためのシステムであって、
複数のホイール速度センサから受信される情報に基づいて前記車両の各ホイールの速度を決定するように構成され、各ホイールの前記速度に基づいて前記車両の２番目に低速のホイールを特定するように構成され、前記車両の２番目に低速のホイールの加速度と前記車両の質量とに基づいて車両の加速トルクを計算するように構成され、前記車両の加速トルクとホイールの駆動トルクとに基づいてトルク比を計算するように構成され、さらに、前記トルク比が所定の閾値より大きい場合にトラクション制御システムを起動させるように構成される、制御装置を備える、システム。
【請求項２】
前記所定の閾値が１．０である、請求項１に記載のシステム。
【請求項３】
前記所定の閾値が３．０である、請求項１に記載のシステム。
【請求項４】
前記複数のホイール速度センサをさらに備え、前記複数のホイール速度センサの各々が前記車両のホイールの各々に付随する、請求項１～３のいずれか一項に記載のシステム。
【請求項５】
前記制御装置が、前記２番目に低速のホイールの加速度を計算するようにさらに構成される、請求項１～４のいずれか一項に記載のシステム。
【請求項６】
前記制御装置が、前記トルク比の時間微分を計算するように、車両の加速度を計算するように、車両の速度を計算するように、及び、前記車両が砂利道上を移動しているかどうかを決定するように、さらに構成される、請求項１～５のいずれか一項に記載のシステム。
【請求項７】
前記制御装置が、前記トルク比の時間微分がゼロより大きく、前記車両の加速度が第２

の所定の閾値より大きく、前記車両速度が第３の所定の閾値未満であり、前記ホイールの駆動トルクが第４の所定の閾値より大きく、及び、前記車両が砂利道上を移動していないときに、前記トラクション制御システムを起動させるように構成される、請求項６に記載のシステム。
【請求項８】
前記制御装置が、前記トラクション制御システムに関連する基準速度のための調整ファクタを決定するようにさらに構成される、請求項１～７のいずれか一項に記載のシステム。
【請求項９】
前記制御装置が、車両の速度が前記調整ファクタと前記基準速度との合計より大きい場合に前記トラクション制御システムを起動させるように構成される、請求項８に記載のシステム。
【請求項１０】
前記制御装置が、車両モデル基準速度に基づいて前記基準速度を設定するように構成される、請求項９に記載されるシステム。
【請求項１１】
車両のホイールがスピンしている状況を感知するためのコンピュータ実施方法であって、
プロセッサで、複数のホイール速度センサから情報を受信するステップと、
前記プロセッサで、前記複数のホイール速度センサからの前記情報に基づいて前記車両の各ホイールの速度を決定するステップと、
前記プロセッサで、前記各ホイールの速度に基づいて前記車両の２番目に低速のホイールを特定するステップと、
前記プロセッサで、前記車両の２番目に低速のホイールの加速度と前記車両の質量とに基づいて車両の加速トルクを計算するステップと、
前記プロセッサで、前記車両の加速トルクとホイールの駆動トルクとに基づいてトルク比を計算するステップと、
前記トルク比が所定の閾値より大きい場合にトラクション制御システムを起動させるステップと
を含む、方法。
【請求項１２】
トラクション制御システムを起動させるステップが、前記トルク比が３．０より大きい場合に前記トラクション制御システムを起動させるステップを含む、請求項１１に記載の方法。
【請求項１３】
前記２番目に低速のホイールの加速度を計算するステップをさらに含む、請求項１１又は１２に記載の方法。
【請求項１４】
前記トルク比の時間微分を計算するステップと、車両の加速度を計算するステップと、車両の速度を計算するステップと、前記車両が砂利道上を移動しているかどうかを決定するステップとをさらに含む、請求項１１～１３のいずれか一項に記載の方法。
【請求項１５】
前記トラクション制御システムを起動させるステップが、前記トルク比の時間微分がゼロより大きく、前記車両の加速度が第２の所定の閾値より大きく、前記車両の速度が第３の所定の閾値未満であり、前記ホイールの駆動トルクが第４の所定の閾値より大きく、前記車両が砂利道上を移動していない場合に、前記トラクション制御システムを起動させるステップを含む、請求項１４に記載の方法。
【誤訳訂正２】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００２１

【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００２１】
[0028]また、トルク比が所定の閾値より大きい場合（７６において）、制御装置１４が、任意選択で、ホイールがスピンしている状況が起こっているかどうかの結論を下す前に種々の条件が満たされているかどうかを確認する。例えば、図３に示されるように、制御装置１４は、所定の時間におけるトルク比の時間微分が約ゼロより大きいかどうかを決定する（７８において）。詳細には、制御装置１４は、トルク比が変化しているかまたは比較的一定であるかを決定する。トルク比の時間微分が約ゼロより大きくない場合（すなわち、トルク比が比較的一定である場合）、制御装置１４は、ホイールがスピンしている状況が起こっていないという結論を下し、感知サイクルをゼロから開始する。
【誤訳訂正３】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００２２
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００２２】
[0029]また、トルク比の時間微分が約ゼロより大きい場合、制御装置１４は、車両が加速モードにあることを決定する（８０において）。車両が加速モードにあることを決定するために、制御装置１４は、計算された車両の加速トルクが一定であるかまたは変化しているかを決定することができる。別法として、制御装置１４は、車両の速度と、平均ホイール速度と、平均ホイール加速度とに基づいて車両の加速度を計算することができる。車両が加速モードにない場合（例えば、車両の速度が所定の時間を通して一定である場合）、制御装置１４は、ホイールがスピンしている状況が起こっていないという結論を下し、感知サイクルをゼロから開始する。