

【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】平成27年11月19日 (2015.11.19)

【公開番号】特開2014-137096(P2014-137096A)
 【公開日】平成26年7月28日 (2014.7.28)
 【年通号数】公開・登録公報2014-040
 【出願番号】特願2013-5681(P2013-5681)
 【国際特許分類】

F 1 6 H 61/02 (2006.01)

F 1 6 H 61/662 (2006.01)

【F I】

F 1 6 H 61/02

F 1 6 H 61/662

【手続補正書】

【提出日】平成27年10月1日 (2015.10.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

一方、有段変速モードの実行中は、エンジン回転数 NE が上限回転数 N_{LMT} 以下で、かつスロットル弁開度 TH の変化量 ΔTH が所定量 ΔTH_{ES} よりも小さいとき、又は、アップシフト中で、エンジン回転数 NE が、車速 VP に応じて算出した終了回転数 NE_S よりも低いときに、変速モードが有段変速モードから無段変速モードに切り換えられる。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 5 7】

ステップ 1 の判別結果が YES で、変速モードが A T モード中であるときには、そのまま本処理を終了する。一方、ステップ 1 の判別結果が NO で、変速モードが C V T モード中であるときには、ステップ 2 に進み、スイッチ出力値 SW_OUT を読み込む。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 9 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 9 4】

次いで、ステップ 6 2 に進み、変速応答補正係数 $K_{TIPDNDR}$ を値 1 に設定し、その後、ステップ 6 3 で、係数 K_{NS} をエンジン回転数 NE を車速 VP で除算した値 (NE / VP) に設定する。次に、ステップ 6 4 で、目標回転数 N_{CMD} を係数 K_{NS} と車速 VP との積 $K_{NS} \cdot VP$ に設定する。