

【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 16 H 61/02 (2006.01)

F 16 H 61/662 (2006.01)

【F I】

F 16 H 61/02

F 16 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】0005

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0005】

一方、有段変速モードの実行中は、エンジン回転数N E が上限回転数N L M T 以下で、かつスロットル弁開度T H の変化量D T H が所定量D T H E S 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N E が、車速V P に応じて算出した終了回転数N E 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】0057

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0057】

ステップ1の判別結果がY E S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N O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S W _ O U T 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】0094

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0094】

次いで、ステップ62に進み、変速応答補正係数K T I P D N D R を値1に設定し、その後、ステップ63で、係数K N S をエンジン回転数N E を車速V P で除算した値(N E / V P)に設定する。次に、ステップ64で、目標回転数N C M D を係数K N S と車速V P との積K N S · V Pに設定する。