

【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 7 年 4 月 30 日 (2025.4.30)

【国際公開番号】 WO2024/047787
【出願番号】 特願 2024-543685 (P2024-543685)
【国際特許分類】

B 6 2 D 6/00 (2006.01)
B 6 2 D 5/04 (2006.01)
G 0 5 B 11/36 (2006.01)
G 0 5 B 11/32 (2006.01)
H 0 2 P 27/08 (2006.01)
B 6 2 D 101/00 (2006.01)
B 6 2 D 119/00 (2006.01)

10

【F I】

B 6 2 D 6/00
B 6 2 D 5/04
G 0 5 B 11/36 G
G 0 5 B 11/32 F
H 0 2 P 27/08
B 6 2 D 101:00
B 6 2 D 119:00

20

【手続補正書】
【提出日】 令和 7 年 2 月 6 日 (2025.2.6)
【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】 請求項 2
【補正方法】 変更
【補正の内容】
【請求項 2】

30

前記操作量算出処理は、開ループ操作量算出処理を含み、
前記開ループ操作量算出処理は、開ループ操作量を算出する処理であり、
前記開ループ操作量は、前記操舵トルクを前記制御量として用いて且つ前記操舵トルク
の目標値を前記制御量の目標値として用いる開ループ制御の操作量であり、
前記補正処理は、操舵トルク推定処理を含み、
前記操舵トルク推定処理は、前記補正処理によって補正された前記操作量を入力として
用いる前記ノミナルモデルの出力値として前記操舵トルクを推定する処理であり、
前記開ループ操作量算出処理は、前記目標操舵トルクを入力として用いる、前記ノミナ
ルモデルの逆モデルの出力値に応じて前記開ループ操作量を算出する処理を含む請求項 1
記載の操舵制御装置。

40

【手続補正 2】
【補正対象書類名】 特許請求の範囲
【補正対象項目名】 請求項 3
【補正方法】 変更
【補正の内容】
【請求項 3】

前記操作量算出処理は、フィードバック操作量算出処理を含み、
前記フィードバック操作量算出処理は、フィードバック操作量を算出する処理であり、
前記フィードバック操作量は、前記操舵トルクを前記制御量として用いて且つ前記目標

50

操舵トルクを前記制御量の目標値として用いるフィードバック制御の操作量である請求項 2 記載の操舵制御装置。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0035

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0035】

(1-2) アシストトルク T_a に、フィードバック操作量 M_{fb} を含めた。これにより、推定第 2 外乱トルク d_e の誤差相当分を、フィードバック操作量 M_{fb} によって補償することができる。したがって、操舵トルク T_h を目標操舵トルク T_{h*} に、より高精度に近似させることができる。

10

20

30

40

50