

【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1年7月4日(2019.7.4)

【公開番号】特開2017-193275(P2017-193275A)

【公開日】平成29年10月26日(2017.10.26)

【年通号数】公開・登録公報2017-041

【出願番号】特願2016-85259(P2016-85259)

【国際特許分類】

B 6 0 W	10/08	(2006.01)
B 6 0 K	6/445	(2007.10)
B 6 0 W	10/06	(2006.01)
F 0 2 D	29/00	(2006.01)
B 6 0 L	50/16	(2019.01)
B 6 0 W	20/17	(2016.01)
F 0 2 D	29/02	(2006.01)

【F I】

B 6 0 W	10/08	9 0 0
B 6 0 K	6/445	Z H V
B 6 0 W	10/06	9 0 0
F 0 2 D	29/00	C
B 6 0 L	11/14	
B 6 0 W	20/17	
F 0 2 D	29/02	3 2 1 A

【手続補正書】

【提出日】令和1年6月3日(2019.6.3)

【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】

少なくとも1つのモータジェネレータのモータトルクと、エンジンのエンジントルクとを、動力伝達機構を介して駆動軸に出力するハイブリッド車両の制御装置であって、

前記モータジェネレータおよび前記エンジンを制御する制御部を備え、

前記制御部は、前記エンジンのエンジン回転速度が低下して第1の所定値以下になった場合に、前記モータトルクにより前記エンジンを停止させるように前記モータジェネレータを制御することを特徴とするハイブリッド車両の制御装置。

【請求項2】

前記第1の所定値は、前記エンジンが共振する前記エンジン回転速度の領域である共振領域の上限値よりも大きい値であることを特徴とする請求項1に記載のハイブリッド車両の制御装置。

【請求項3】

前記制御部は、

前記モータジェネレータが前記モータトルクを発生せず、かつ、前記エンジントルクにより前記エンジン回転速度を自律的に調整するエンジン自律制御を実行可能であり、

前記エンジン自律制御の実行中に、前記エンジン回転速度が低下して前記第1の所定値よりも大きい第2の所定値以下になった場合に、前記エンジン自律制御を禁止することを

特徴とする請求項2に記載のハイブリッド車両の制御装置。

【請求項4】

前記制御部は、前記エンジン自律制御を禁止する場合、前記モータトルクにより前記エンジン回転速度を上昇させるように前記モータジェネレータを制御することを特徴とする請求項3に記載のハイブリッド車両の制御装置。

【請求項5】

シフト位置を検出するシフト位置検出部を備え、

前記制御部は、前記シフト位置がPレンジまたはNレンジであることが前記シフト位置検出部により検出されており、かつ、前記エンジン回転速度が低下して前記第2の所定値以下となった場合に、前記エンジン自律制御を禁止することを特徴とする請求項3または請求項4に記載のハイブリッド車両の制御装置。

【請求項6】

前記制御部は、前記シフト位置がRレンジであることが前記シフト位置検出部により検出されており、かつ、前記エンジン回転速度が上昇して前記共振領域の下限値よりも小さい値である第3の所定値以上になった場合、前記モータトルクにより前記エンジン回転速度を低下させるように前記モータジェネレータを制御することを特徴とする請求項5に記載のハイブリッド車両の制御装置。

【請求項7】

少なくとも1つのモータジェネレータのモータトルクとエンジンのエンジントルクとを、動力伝達機構を介して駆動軸に出力するハイブリッド車両の制御装置であって、

前記モータジェネレータおよび前記エンジンを制御する制御部を備え、

前記制御部は、前記エンジンのエンジン回転速度が低下して第1の所定値以下になった場合に、前記エンジンが停止した状態で前記モータトルクにより走行するEV走行モードに走行モードを変更することを特徴とするハイブリッド車両の制御装置。