【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19年11月29日(2007.11.29)

【公開番号】特開2006-256605(P2006-256605A)
【公開日】平成18年9月28日(2006.9.28)
【年通号数】公開・登録公報2006-038
【出願番号】特願2006-71405(P2006-71405)
【国際特許分類】
Ｂ６０Ｗ　30/02　(2006.01)
Ｂ６０Ｔ　8/1755　(2006.01)
Ｆ０２Ｄ　45/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ６０Ｋ　41/00　３４０
Ｂ６０Ｔ　8/1755　Ｚ
Ｆ０２Ｄ　45/00　３７２Ｚ
Ｆ０２Ｄ　45/00　３７０Ｚ

【手続補正書】
【提出日】平成19年10月16日(2007.10.16)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００２
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００２】
多数の車両制御システムによる相乗的な動作は好ましく、そのような動作を提供する方法は、連携制御システムによって提供される。典型的な連携制御システム設計において、トップレベルのアルゴリズムを有したトップレベルの電子制御ユニット（ＥＣＵ）は、例えばトラクションの制御、安定性の制御、車体運動の制御等の車両力学に対する総体的な方針を評価して制御する。トップレベルのＥＣＵは、次いで、総体的な方針の目標を達成するために個々の車両制御システム内のＥＣＵを制御する（例えば、特許文献１及び特許文献２）。
【特許文献１】特開平２００２－１２７７７２（図２参照）
【特許文献２】特開平２００３－３１２２８７（図２参照）