

【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 6 部門第 3 区分

【発行日】平成30年5月31日(2018.5.31)

【公開番号】特開2017-215888(P2017-215888A)

【公開日】平成29年12月7日(2017.12.7)

【年通号数】公開・登録公報2017-047

【出願番号】特願2016-110613(P2016-110613)

【国際特許分類】

G 0 6 F 8/658 (2018.01)

G 0 6 F 8/65 (2018.01)

B 6 0 R 16/02 (2006.01)

B 6 0 R 16/023 (2006.01)

【F I】

G 0 6 F 9/06 6 3 0 E

G 0 6 F 9/06 6 3 0 A

B 6 0 R 16/02 6 6 0 U

B 6 0 R 16/023 P

【手続補正書】

【提出日】平成30年4月9日(2018.4.9)

【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】

車両に搭載された対象機器を制御する車載制御装置の、前記対象機器の制御のための制御プログラムの更新を制御する制御装置であって、

前記車両の駐停車時間を予測し、予測時間である第 1 の時間を得る予測部と、

前記第 1 の時間に基づいて前記制御プログラムの更新に関する処理を制御する更新制御部と、

前記駐停車時間の予測用の情報として前記車両の状態を表す情報を取得する情報取得部と、を備え、

前記予測部は、前記車両の走行状態の蓄積に基づいて得られる走行モデルを前記予測条件として用いて、前記予測用の情報と予め記憶している予測条件とを用いて前記第 1 の時間を得る、制御装置。

【請求項 2】

前記予測用の情報は、前記車両の駐停車位置と駐停車時とのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 1 に記載の制御装置。

【請求項 3】

前記情報取得部は、駐停車直前の前記車両の状態として予め規定されている停車前状態が検知されたタイミングで、前記車両の状態を表す情報を前記予測用の情報として取得する、請求項 1 または請求項 2 に記載の制御装置。

【請求項 4】

前記車両の走行状態の蓄積に基づいて、前記走行モデルを生成するモデル生成部をさらに備える、請求項 1 ~ 請求項 3 のいずれか 1 項に記載の制御装置。

【請求項 5】

前記更新制御部は、前記制御プログラムの更新に関する処理に要する時間である第 2 の

時間と前記第 1 の時間との比較結果に基づいて前記制御プログラムの更新に関する処理を制御する、請求項 1 ～ 請求項 4 のいずれか一項に記載の制御装置。

【請求項 6】

前記第 2 の時間を取得する更新時間取得部と、

前記第 1 の時間と前記第 2 の時間とを比較することで、前記制御プログラムの更新に関する処理の実行の可否を判定する判定部と、をさらに備える、請求項 5 に記載の制御装置。

【請求項 7】

前記判定部は、さらに、前記車両に搭載されている装置の状態に基づいて前記制御プログラムの更新に関する処理の実行の可否を判定する、請求項 6 に記載の制御装置。

【請求項 8】

前記更新制御部は、前記制御プログラムの更新に関する処理として、前記制御プログラムの更新を通知する、請求項 1 ～ 請求項 7 のいずれか一項に記載の制御装置。

【請求項 9】

車両に搭載された対象機器を制御する車載制御装置の、前記対象機器の制御のための制御プログラムの更新方法であって、

前記車両の駐停車時間を予測し、予測時間である第 1 の時間を得るステップと、

前記第 1 の時間に基づいて前記制御プログラムの更新に関する処理を制御するステップと、

前記駐停車時間の予測用の情報として前記車両の状態を表す情報を取得するステップと、  
を備え、

前記第 1 の時間を得るステップは、前記車両の走行状態の蓄積に基づいて得られる走行モデルを前記予測条件として用いて、前記予測用の情報と予め記憶している予測条件とを用いて前記第 1 の時間を得ることを含む、プログラム更新方法。

【請求項 10】

車両に搭載された対象機器を制御する車載制御装置の、前記対象機器の制御のための制御プログラムの更新を制御する制御装置としてコンピュータを機能させるためのコンピュータプログラムであって、前記コンピュータを、

前記車両の駐停車時間を予測し、予測時間である第 1 の時間を得る予測部と、

前記第 1 の時間に基づいて前記制御プログラムの更新に関する処理を制御する更新制御部と、

前記駐停車時間の予測用の情報として前記車両の状態を表す情報を取得する情報取得部、  
として機能させ、

前記予測部は、前記車両の走行状態の蓄積に基づいて得られる走行モデルを前記予測条件として用いて、前記予測用の情報と予め記憶している予測条件とを用いて前記第 1 の時間を得る、コンピュータプログラム。