

【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)

【公表番号】特表 2018-524223 (P2018-524223A)

【公表日】平成 30 年 8 月 30 日 (2018.8.30)

【年通号数】公開・登録公報 2018-033

【出願番号】特願 2017-562728 (P2017-562728)

【国際特許分類】

B 6 0 G 17/016 (2006.01)

B 6 0 G 17/015 (2006.01)

B 6 0 G 17/018 (2006.01)

B 6 0 W 50/08 (2012.01)

B 6 0 W 50/06 (2006.01)

B 6 0 W 40/11 (2012.01)

B 6 0 W 40/12 (2012.01)

B 6 0 W 40/112 (2012.01)

【F I】

B 6 0 G 17/016

B 6 0 G 17/015 Z

B 6 0 G 17/018

B 6 0 W 50/08

B 6 0 W 50/06

B 6 0 W 40/11

B 6 0 W 40/12

B 6 0 W 40/112

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 5 月 30 日 (2019.5.30)

【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】

車両における乗り物酔いを軽減する方法であって、

第 1 の動作モード中、第 1 の周波数範囲における前記車両の少なくとも一部の運動を第 1 の程度軽減することと、

前記車両の少なくとも 1 人の乗員の乗り物酔いの可能性増加を示すイベントを検出することと、

第 2 の動作モード中、前記第 1 の周波数範囲における前記車両の前記一部の運動を、前記第 1 の程度とは異なる第 2 の程度軽減することとを備える方法。

【請求項 2】

前記第 1 のモードおよび前記第 2 のモードにおいて前記車体の運動を軽減するために前記車両の上下方向の運動を制御する少なくとも 1 つのアクチュエータを動作させることをさらに備える、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記少なくとも 1 つのアクチュエータは能動サスペンションシステムを備える、請求項

2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記第 2 の程度は前記第 1 の程度よりも大きい、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 5】

前記能動サスペンションシステムは、前記第 2 の動作モードにおいてより多くの平均電力を消費する、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 6】

前記第 2 のモード中の第 2 の周波数範囲内の運動の軽減は、前記第 1 のモード中より大きい、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記第 1 の周波数範囲は、約 0.05 Hz 以上 10 Hz 以下である、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記第 1 の周波数範囲は、約 2 Hz 以上 8 Hz 以下である、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

前記乗り物酔いの可能性増加を示すイベントを検出することは、乗員入力を受け取ることを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記乗り物酔いの可能性増加を示すイベントを検出することは、乗り物酔いに関連する運動パターンを検出することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 11】

前記乗り物酔いの可能性増加を示すイベントを検出することは、前記乗り物酔いの可能性増加に関連する、前記車両の少なくとも 1 人の乗員の生理的反応を検出することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 12】

前記生理的反応は、前記車両のコントローラと無線通信状態にある装着型電子デバイスおよび前記車両内のセンサの少なくとも 1 つを用いて測定される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 13】

前記乗り物酔いの可能性増加を示すイベントを検出することは、前記乗り物酔いの可能性増加に関連するエリアを識別するために前記車両の GPS 座標を用いることを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 14】

能動サスペンションシステムと、

前記能動サスペンションシステムと通信状態にある能動サスペンションシステムコントローラと、

前記コントローラと電気通信状態にある少なくとも 1 つのセンサまたは入力とを備える車両であって、前記コントローラは、前記少なくとも 1 つのセンサまたは入力からの情報を用いて、前記車両の乗員の乗り物酔いの可能性増加を検出し、前記乗員の前記乗り物酔いの可能性増加が検出されると、より大きな程度まで周波数範囲内の運動を軽減するように前記能動サスペンションシステムを動作させる、車両。

【請求項 15】

前記能動サスペンションシステムは、前記能動サスペンションシステムが前記周波数範囲内の運動をより大きな程度まで軽減するほど多くの平均電力を消費する、請求項 14 に記載の車両。

【請求項 16】

前記周波数範囲は約 0.05 Hz 以上 10 Hz 以下である、請求項 14 に記載の車両。

【請求項 17】

前記周波数範囲は約 2 Hz 以上 8 Hz 以下である、請求項 14 に記載の車両。

【請求項 18】

車両の能動サスペンションシステムを動作させる方法であって、  
第 1 のマグニチュードを有する第 1 の周波数範囲内の車両の運動を検出することと、  
第 2 のマグニチュードを有する第 2 の周波数範囲内の前記車両の運動を誘発するように  
前記車両の前記能動サスペンションシステムを動作させることと  
を備える方法。

【請求項 19】

前記第 1 の周波数および前記第 2 の周波数は概ね等しい、請求項 18 に記載の方法。

【請求項 20】

前記第 1 の周波数および前記第 2 の周波数は位相がずれている、請求項 19 に記載の方法。

【請求項 21】

前記第 1 のマグニチュードは前記第 2 のマグニチュード以下である、請求項 18 に記載の方法。

【請求項 22】

前記第 1 のマグニチュードは前記第 2 のマグニチュードより大きい、請求項 18 に記載の方法。

【請求項 23】

前記第 1 の周波数は  $0.1 \text{ Hz} \sim 10 \text{ Hz}$  である、請求項 18 に記載の方法。