

【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28年12月8日(2016.12.8)

【公開番号】特開2016-112987(P2016-112987A)

【公開日】平成28年6月23日(2016.6.23)

【年通号数】公開・登録公報2016-038

【出願番号】特願2014-252261(P2014-252261)

【国際特許分類】

B 6 0 K 35/00 (2006.01)

G 0 8 G 1/09 (2006.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

【F I】

B 6 0 K 35/00 A

G 0 8 G 1/09 S

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 R 21/00 6 2 6 F

【手続補正書】

【提出日】平成28年10月19日(2016.10.19)

【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1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項1】

自車両(2)の表示ユニット(50, 2050, 3050, 3051)による表示を制御する車両用表示制御装置(54, 3050c, 3051c)であって、

前記自車両においてドライバの体感速度と実際の走行速度とがずれると予測されるずれ予測条件が成立したか否かを判定する条件判定手段(540)と、

前記自車両の走行する走行路に定められた制限速度と実際の前記走行速度との速度差が切替判定値以上超過しているか否か、及び前記制限速度と前記走行速度との差が前記切替判定値以上不足しているか否かを判定する速度差判定手段(541)と、

前記ずれ予測条件は成立したとの判定を前記条件判定手段が下し且つ前記速度差は前記切替判定値以上であるとの判定を前記速度差判定手段が下した場合に、前記表示ユニットにより前記走行速度を表示する速度表示(56v, 2056v)を制御して、当該速度表示を強調する強調表示(56e, 2056e)へ切替える切替制御手段(542)とを、備えることを特徴とする車両用表示制御装置。

【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16

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項16】

自車両(2)の表示ユニット(50, 2050, 3050, 3051)による表示を制御する車両用表示制御方法であって、

前記自車両においてドライバの体感速度と実際の走行速度とがずれると予測されるずれ予測条件が成立したか否かを判定する条件判定ステップ(S10, S101)と、

前記自車両の走行する走行路に定められた制限速度と実際の前記走行速度との速度差が

切替判定値以上超過しているか否か、及び前記制限速度と前記走行速度との差が前記切替判定値以上不足しているか否かを判定する速度差判定ステップ( S 1 0 , S 1 0 2 , S 1 0 3 )と、

前記ずれ予測条件は成立したとの判定が前記条件判定ステップにより下され且つ前記速度差は前記切替判定値以上であるとの判定が前記速度差判定ステップにより下された場合に、前記表示ユニットにより前記走行速度を表示する速度表示( 5 6 v , 2 0 5 6 v )を制御して、当該速度表示を強調する強調表示( 5 6 e , 2 0 5 6 e )へ切替える切替制御ステップ( S 1 0 , S 1 0 4 , S 2 0 , S 3 0 )とを、含むことを特徴とする車両用表示制御方法。

#### 【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

#### 【0 0 0 7】

上述した課題を解決するために開示された第一発明は、自車両( 2 )の表示ユニット( 5 0 , 2 0 5 0 , 3 0 5 0 , 3 0 5 1 )による表示を制御する車両用表示制御装置( 5 4 , 3 0 5 0 c , 3 0 5 1 c )であって、自車両においてドライバの体感速度と実際の走行速度とがずれると予測されるずれ予測条件が成立したか否かを判定する条件判定手段( 5 4 0 )と、自車両の走行する走行路に定められた制限速度と実際の走行速度との速度差が切替判定値以上超過しているか否か、及び制限速度と走行速度との差が切替判定値以上不足しているか否かを判定する速度差判定手段( 5 4 1 )と、ずれ予測条件は成立したとの判定を条件判定手段が下し且つ速度差は切替判定値以上であるとの判定を速度差判定手段が下した場合に、表示ユニットにより走行速度を表示する速度表示( 5 6 v , 2 0 5 6 v )を制御して、当該速度表示を強調する強調表示( 5 6 e , 2 0 5 6 e )へ切替える切替制御手段( 5 4 2 )とを、備えることを特徴とする。

#### 【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

#### 【0 0 0 8】

また、上述した課題を解決するために開示された第二発明は、自車両( 2 )の表示ユニット( 5 0 , 2 0 5 0 , 3 0 5 0 , 3 0 5 1 )による表示を制御する車両用表示制御方法であって、自車両においてドライバの体感速度と実際の走行速度とがずれると予測されるずれ予測条件が成立したか否かを判定する条件判定ステップ( S 1 0 , S 1 0 1 )と、自車両の走行する走行路に定められた制限速度と実際の走行速度との速度差が切替判定値以上超過しているか否か、及び制限速度と走行速度との差が切替判定値以上不足しているか否かを判定する速度差判定ステップ( S 1 0 , S 1 0 2 , S 1 0 3 )と、ずれ予測条件は成立したとの判定が条件判定ステップにより下され且つ速度差は切替判定値以上であるとの判定が速度差判定ステップにより下された場合に、表示ユニットにより走行速度を表示する速度表示( 5 6 v , 2 0 5 6 v )を制御して、当該速度表示を強調する強調表示( 5 6 e , 2 0 5 6 e )へ切替える切替制御ステップ( S 1 0 , S 1 0 4 , S 2 0 , S 3 0 )とを、含むことを特徴とする。