

【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 26 年 9 月 11 日 (2014.9.11)

【公表番号】特表 2013-544694 (P2013-544694A)
 【公表日】平成 25 年 12 月 19 日 (2013.12.19)
 【年通号数】公開・登録公報 2013-068
 【出願番号】特願 2013-532127 (P2013-532127)
 【国際特許分類】

B 6 0 K 26/04 (2006.01)

F 0 2 D 11/02 (2006.01)

【F I】

B 6 0 K 26/04

F 0 2 D 11/02 Z

【手続補正書】
 【提出日】平成 26 年 7 月 28 日 (2014.7.28)
 【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】

ペダル戻しばね (2) の戻し力 (F r e s) に対抗してペダル板 (1) のスタート位置に対して、対応する作動力で生じさせるペダル板 (1) の位置変化が、自動車の駆動モータの駆動力を増大させ、前記ペダル戻しばね (2) の作動力が減少したときに、前記ペダル戻しばね (2) の前記戻し力が前記ペダル板 (1) をそのスタート位置の方向に後退させ、外部から作動可能な電気機械アクチュエータ (4) が、前記ペダル板 (1) に作用する追加の戻し力 (F a d d) を設定可能に配置される、自動車用アクセルペダルユニットを作動する方法であって、

全ペダルストローク (S) にわたって、電気機械アクチュエータ (4) に対する設定値電流要求 (I s e t p) と前記追加の戻し力 (F a d d) との間に直線的関係が実現するように、前記特性要因図 (14) を使用して、校正工程を実行し、

前記ペダル板 (1) の踏み領域に配置されている力測定ピックアップ (13) を用いて、前記電気機械アクチュエータ (4) で形成される前記追加の戻し力 (F a d d) を測定することによって、前記特性要因図 (14) を決定することの特徴とする方法。

【請求項 2】

a. 前記電気機械アクチュエータ (4) のそれぞれの角度位置 () で、所定の設定値電流要求 (I s e t p) のために、前記追加の戻し力 (F a d d . s e t p) の一定値を生成し、

b. 前記電気機械アクチュエータ (4) の前記角度位置 () 及び前記設定値電流要求 (I s e t p) を、制御ユニット (10) から前記特性要因図 (14) に供給し、

c. 前記特性要因図からの出力値 (K o u t) を、次に、校正された設定値電流要求 (I c o r r) を得るために、前記設定値電流要求 (I s e t p) で乗算することを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記角度位置 () の値を前記特性要因図に供給する前に、前記電気機械アクチュエータ (4) の前記角度位置 () を限定することを特徴とする請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記較正された設定値電流要求 (I_{corr}) を、他の特性曲線に供給することを特徴とする請求項 2 または 3 に記載の方法。

【請求項 5】

前記較正された設定値電流要求 (I_{corr}) に較正係数を追加することを特徴とする請求項 4 に記載の方法。