【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5年12月21日(2023.12.21)

【公開番号】特開2022-188704(P2022-188704A)
【公開日】令和4年12月21日(2022.12.21)
【年通号数】公開公報(特許)2022-235
【出願番号】特願2021-96950(P2021-96950)
【国際特許分類】
Ｂ６２Ｍ　6/45(2010.01)
Ｂ６２Ｍ25/08(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ６２Ｍ　6/45
Ｂ６２Ｍ25/08

【手続補正書】
【提出日】令和5年12月13日(2023.12.13)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００７
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００７】
本開示の第１または２側面に従う第３側面の制御装置において、前記制御部は、前記第２制御状態において、前記モータに所定負荷以上の負荷が加わらない状態が第２時間継続した場合、前記制御状態を前記第２制御状態から前記第１制御状態に移行する。
第３側面の制御装置によれば、第２制御状態において、モータに所定負荷以上の負荷が加わらない状態が第２時間継続した場合、モータの動作の制限を終了できる。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０１１５
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０１１５】
本実施形態では、第１条件に加えて第２条件が満たされる場合、制御状態を第１制御状態から第２制御状態に移行することによって変速制御におけるモータ２４の駆動を一旦停止する。制御部７２は、変速制御におけるモータ２４の駆動を一旦停止した後、人力駆動力Ｈ、クランク軸１２の回転速度Ｃ、および、クランク軸１２の回転角度ＲＡの少なくとも１つに応じて、制御状態を第２制御状態から第１制御状態に移行し、変速制御を再開できる。制御部７２は、変速制御におけるモータ２４の駆動を一旦停止した後、人力駆動力Ｈ、クランク軸１２の回転速度Ｃ、および、クランク軸１２の回転角度ＲＡの少なくとも１つに応じて、第２制御状態を維持して変速制御におけるモータ２４の駆動の停止を継続できる。制御部７２は、変速制御におけるモータ２４の駆動を一旦停止した後、人力駆動力Ｈ、クランク軸１２の回転速度Ｃ、および、クランク軸１２の回転角度ＲＡの少なくとも１つに応じて、第２制御状態において変速制御におけるモータ２４の駆動を停止し、変速制御を終了できる。このため、制御部７２は、望ましくない状況下での変速制御を回避できる。
【手続補正３】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０１２７

【補正方法】変更
【補正の内容】
【０１２７】
＜第４実施形態＞
図８を参照して、第４実施形態の制御装置７０について説明する。第４実施形態の制御装置７０は、制御部７２が図５のフローチャートの処理に代えて図８のフローチャートの処理を実行する以外は第１実施形態の制御装置７０と同様である。第４実施形態の制御装置７０のうちの、第１実施形態と共通する構成については、第１実施形態と同一の符号を付し、重複する説明を省略する。