【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25年9月26日(2013.9.26)

【公表番号】特表2013-510040(P2013-510040A)
【公表日】平成25年3月21日(2013.3.21)
【年通号数】公開・登録公報2013-014
【出願番号】特願2012-537873(P2012-537873)
【国際特許分類】
Ｂ６０Ｗ　10/30　(2006.01)
Ｂ６０Ｗ　20/00　(2006.01)
Ｂ６０Ｋ　 6/48　(2007.10)
Ｂ６０Ｋ　 6/54　(2007.10)
Ｂ６０Ｗ　10/08　(2006.01)
Ｂ６０Ｗ　10/06　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ６０Ｋ　6/20　３８０
Ｂ６０Ｋ　6/48
Ｂ６０Ｋ　6/54
Ｂ６０Ｋ　6/20　３２０
Ｂ６０Ｋ　6/20　３１０

【手続補正書】
【提出日】平成25年8月9日(2013.8.9)
【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】
ハイブリッド電気パワートレインからの動力の直接的適用を用いた動力取出作動を装備した車両であって、
内燃エンジンと、
電気モータ・ジェネレータと、
前記内燃エンジン及び前記電気モータ・ジェネレータシステムの少なくとも１つに選択的に結合されて、前記内燃エンジン及び前記電気モータ・ジェネレータシステムの少なくとも１つからトルクを受け取る動力取出装置と、
コントローラエリアネットワークデータリンクと、
複数のシャーシ入力信号を受けるために提供され前記コントローラエリアネットワークデータリンクを介して通信可能な車載コンピュータと、を備え、
前記コントローラエリアネットワークデータリンクが、更に、電子制御モジュール、トランスミッション制御モジュール、及びハイブリッド制御モジュールと通信可能に接続され、該電子制御モジュールがトランスミッション制御モジュール及びハイブリッド制御モジュールと通信可能に接続され、
前記車両が更に、
前記動力取出作動において車両ハイブリッド電気パワートレインの作動を開始するために車両需要信号を生成するように前記コントローラエリアネットワークデータリンクを介して通信可能に接続されたデータリンクベース遠隔動力モジュールと、
前記コントローラエリアネットワークデータリンクを介して通信可能に接続されたモジ

ュールに電気的に接続された少なくとも１つのＰＴＯ駆動構成部品と、
前記コントローラエリアネットワークデータリンクに接続された外部動力取出ステータスインジケータと、を備え、
前記外部動力取出ステータスインジケータが、オペレタからの作動モードにする入力に応答し、知覚性インジケータを提供する、
ことを特徴とする車両。
【請求項２】
前記外部動力取出ステータスインジケータが、視覚インジケータである、
請求項１に記載の車両。
【請求項３】
前記外部動力取出ステータスインジケータが光である、
請求項２に記載の車両。
【請求項４】
前記外部動力取出ステータスインジケータは、前記ＰＴＯ駆動構成部品が作動状態にあるときに第１の視覚表示を提供し、前記ＰＴＯ駆動構成部品が非作動状態にあるときに第２の視覚表示を提供する、
請求項２に記載の車両。
【請求項５】
前記外部動力取出ステータスインジケータが音響インジケータである、
請求項１に記載の車両。
【請求項６】
前記外部動力取出ステータスインジケータは、ＰＴＯ駆動構成部品が作動状態にあるときに第１の音響表示を提供し、前記ＰＴＯ駆動構成部品が非作動状態にあるときに第２の音響表示を提供する、
請求項５に記載の車両。
【請求項７】
前記外部動力取出ステータスインジケータが、視覚インジケータと音響インジケータとを有する、
請求項１に記載の車両。
【請求項８】
ハイブリッド電気パワートレインからの動力の直接的適用を用いた動力取出作動を装備した車両の制御システムであって、
電子制御モジュール、車載コンピュータ、ハイブリッド制御モジュール、及び遠隔動力モジュールを有するコントローラエリアネットワークと、
前記コントローラエリアネットワークに電子的に接続された少なくとも１つのＰＴＯ駆動構成部品と、を備え、
前記車載コンピュータが、前記少なくとも１つのＰＴＯ駆動構成部品からの信号を受け、前記ＰＴＯ駆動構成部品が作動状態にあることを示すようプログラム可能であり、
前記制御システムが更に、
前記コントローラエリアネットワークに電気的に接続された外部動力取出ステータスインジケータを備え、前記外部動力取出ステータスインジケータは、前記ＰＴＯ駆動構成部品が作動状態にあるときに第１の視覚表示を提供し、前記ＰＴＯ駆動構成部品が非作動状態にあるときに第２の視覚表示を提供し、
前記外部動力取出ステータスインジケータは、ユーザ選択に応じて作動可能である、
ことを特徴とする制御システム。
【請求項９】
前記外部動力取出ステータスインジケータが、視覚インジケータである、
請求項８に記載の制御システム。
【請求項１０】
前記外部動力取出ステータスインジケータが光である、

請求項９に記載の制御システム。
【請求項１１】
前記外部動力取出ステータスインジケータが、音響インジケータである、
請求項８に記載の制御システム。
【請求項１２】
前記外部動力取出ステータスインジケータがホーンである、
請求項１１に記載の制御システム。
【請求項１３】
前記外部動力取出ステータスインジケータは、ＰＴＯ駆動構成部品が作動状態にあるときに第１の音響表示を提供し、前記ＰＴＯ駆動構成部品が非作動状態にあるときに第２の音響表示を提供する、
請求項８に記載の制御システム。
【請求項１４】
前記外部動力取出ステータスインジケータが、視覚インジケータと音響インジケータとを有する、
請求項８に記載の制御システム。
【請求項１５】
ハイブリッド電気パワートレインからの動力の直接的適用を用いた動力取出作動を装備した車両の動力取出作動の外部表示を行う方法であって、
車載コンピュータを用いてＰＴＯ駆動構成部品の作動及び非作動を監視する段階と、
前記外部動力取出ステータスインジケータを、オペレータの選択に応じて、作動に関し、作動および非作動にする段階と、
前記ＰＴＯ駆動構成部品の作動状態及び非作動状態の少なくとも一方を前記車載コンピュータが検出したときに、外部動力取出ステータスインジケータへの信号を発生する段階と、
前記車載コンピュータからの信号に応答して前記外部動力取出ステータスインジケータ上にステータス表示を提供する段階と、を含む、
ことを特徴とする方法。
【請求項１６】
前記外部動力取出ステータス表示が視覚ステータス表示である、
請求項１５に記載の方法。
【請求項１７】
前記外部動力取出ステータス表示音響ステータス表示である、
請求項１５に記載の方法。
【請求項１８】
前記外部動力取出ステータス表示が、視覚ステータス表示び音響ステータス表示の少なくとも１つである、
請求項１５に記載の方法。