

【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6部門第3区分
 【発行日】平成25年2月7日(2013.2.7)

【公開番号】特開2012-27862(P2012-27862A)
 【公開日】平成24年2月9日(2012.2.9)
 【年通号数】公開・登録公報2012-006
 【出願番号】特願2010-168633(P2010-168633)
 【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)
 B 6 0 R 21/00 (2006.01)
 G 0 8 G 1/00 (2006.01)
 G 0 8 G 1/09 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 E
 B 6 0 R 21/00 6 2 8 B
 G 0 8 G 1/00 X
 G 0 8 G 1/09 H
 G 0 8 G 1/09 F

【手続補正書】

【提出日】平成24年12月14日(2012.12.14)

【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】

他車の情報を車外から受信する通信装置が自車に設けられ、

前記他車の走行制御に係る制御目標値に対しての制御応答を示す伝達関数に関する情報と、自車の前記通信装置を介して取得した当該他車の前記制御目標値と、に基づいて、自車の走行制御を行うことを特徴とした車両制御システム。

【請求項2】

前記自車の走行制御の実行時には、前記通信装置を介して取得した前記他車の仕様情報も利用することを特徴とした請求項1記載の車両制御システム。

【請求項3】

前記他車の前記伝達関数に関する情報は、自車の前記通信装置を介して取得することを特徴とした請求項1又は2に記載の車両制御システム。

【請求項4】

前記他車の前記伝達関数に関する情報は、該他車の前記制御目標値と当該制御目標値に対する実際の出力の測定値とに基づいて自車で演算することを特徴とした請求項1又は2に記載の車両制御システム。

【請求項5】

前記実際の出力の測定値は、前記他車が測定したものを自車の前記通信装置を介して取得する又は自車で測定することを特徴とした請求項4記載の車両制御システム。

【請求項6】

自車の前記伝達関数に関する情報も考慮に入れて自車が前記走行制御を行う際の制御目標値を設定することを特徴とした請求項1記載の車両制御システム。

【請求項7】

車外から受信した他車の情報を用いて各車両間での走行制御を行う制御装置が各車両に設けられ、

自車の走行制御に係る制御目標値に対しての制御応答を示す伝達関数に関する情報を自車から送信することを特徴とした車両制御システム。

【請求項 8】

前記伝達関数に関する情報は、時定数であることを特徴とした請求項 1 から 7 の内のどれか 1 つに記載の車両制御システム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

上記目的を達成する為、本発明は、他車の情報を車外から受信する通信装置が自車に設けられており、前記他車の走行制御に係る制御目標値に対しての制御応答を示す伝達関数に関する情報と、自車の前記通信装置を介して取得した当該他車の前記制御目標値と、に基づいて、自車の走行制御を行うことを特徴としている。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0012

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0012】

また、上記目的を達成する為、本発明は、車外から受信した他車の情報を用いて各車両間での走行制御を行う制御装置が各車両に設けられており、自車の走行制御に係る制御目標値に対しての制御応答を示す伝達関数に関する情報を自車から送信することが望ましい

。