

【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 7 月 28 日 (2023.7.28)

【国際公開番号】 WO2022/096906

【出願番号】 特願 2022-560418 (P2022-560418)

【国際特許分類】

B 6 0 W 1 0 / 0 0 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 1 0 / 0 2 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 1 0 / 0 6 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 1 0 / 1 0 7 (2 0 1 2 . 0 1)

【 F I 】

B 6 0 W 1 0 / 0 0 1 4 8

B 6 0 W 1 0 / 0 2

B 6 0 W 1 0 / 0 6

B 6 0 W 1 0 / 1 0 7

【手続補正書】

【提出日】 令和 5 年 4 月 24 日 (2023.4.24)

【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】

走行中に駆動源停止条件が成立したら、駆動源を停止するとともに前記駆動源と無段変速機との間の動力伝達経路に設けられた締結要素を解放して、惰性により走行するセーリングストップ制御をコントローラが実行する車両制御方法において、

前記コントローラは、

前記駆動源停止条件が不成立となったら前記駆動源を再始動し、

運転者の加速意図を推定し、

前記運転者の前記加速意図がある場合には、前記無段変速機の変速比を前記加速意図がない場合より大きくして、前記締結要素を締結し、

前記運転者の前記加速意図がある場合には、前記無段変速機をダウンシフトして前記無段変速機の入力軸回転速度を上昇させてから前記締結要素を締結する第 1 制御を実行し、
車速が前記セーリングストップ制御の実行中に前記無段変速機の変速比が最ローとなる車速以上の場合に第 1 制御を実行する、
車両制御方法。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の車両制御方法において、

前記コントローラは、

前記運転者の前記加速意図がない場合は、前記セーリングストップ制御の実行中の入力軸回転速度を維持したまま前記締結要素を締結する第 2 制御を実行する、車両制御方法。

【請求項 3】

請求項 1 に記載の車両制御方法において、

前記コントローラは、

前記第 1 制御を実行する場合には、前記加速意図の程度に応じて前記入力軸回転速度の上昇量を制御する、車両制御方法。

【請求項 4】

請求項 3 に記載の車両制御方法において、

前記コントローラは、前記加速意図の程度を車速及びアクセル開度に基づいて判断する、車両制御方法。

【請求項 5】

請求項 1 から 4 のいずれか一項に記載の車両制御方法において、

前記コントローラは、前記駆動源のトルクをゼロ[Nm]まで低下させてから前記締結要素を締結する、車両制御方法。

【請求項 6】

請求項 5 に記載の車両制御方法において、

前記コントローラは、前記締結要素を締結した後の、ゼロ[Nm]から前記加速意図に応じたエンジントルクまでの前記駆動源のトルクプロファイル及び前記無段変速機の変速プロファイルを、車速、変速比及びアクセル開度に応じて設定する、車両制御方法。

【請求項 7】

駆動源と、

無段変速機と、

前記駆動源と前記無段変速機との間の動力伝達経路に介装される締結要素と、

走行中に駆動源停止条件が成立したら、前記駆動源を停止するとともに前記締結要素を解放して、惰性により走行するセーリングストップ制御をコントローラと、を備える車両を制御する車両制御装置において、

前記コントローラは、

前記駆動源停止条件が不成立となったら前記セーリングストップ制御を終了し、

運転者の加速意図を推定し、

前記運転者の前記加速意図がある場合には、前記無段変速機の変速比を前記加速意図がない場合より大きくして、前記締結要素を締結し、

前記運転者の前記加速意図がある場合には、前記無段変速機をダウンシフトして前記無段変速機の入力軸回転速度を上昇させてから前記締結要素を締結する第 1 制御を実行し、

車速が前記セーリングストップ制御の実行中に前記無段変速機の変速比が最ローとなる車速以上の場合に第 1 制御を実行する、

車両制御装置。

10

20

30

40

50