【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17年10月27日(2005.10.27)

【公開番号】特開2004-152286(P2004-152286A)
【公開日】平成16年5月27日(2004.5.27)
【年通号数】公開・登録公報2004-020
【出願番号】特願2003-359620(P2003-359620)
【国際特許分類第７版】
　Ｇ０８Ｇ　1/09
　Ｂ６０Ｔ　7/12
　Ｂ６０Ｔ　7/18
　Ｇ０８Ｂ　17/00
【ＦＩ】
　Ｇ０８Ｇ　1/09　C
　Ｇ０８Ｇ　1/09　R
　Ｇ０８Ｇ　1/09　V
　Ｂ６０Ｔ　7/12　B
　Ｂ６０Ｔ　7/18
　Ｇ０８Ｂ　17/00　C

【手続補正書】
【提出日】平成17年8月22日(2005.8.22)
【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】
電磁波からなる信号（Ｔ２）を受信して制御信号（Ｔ３）を出力する受信装置（７）と、車両（８）の目標となる所定の走行速度に対応する基準値（ｔ）を設定する基準値設定手段（８３）と、車両（８）の走行速度を検出し、車速信号（Ｔ４）を出力する車速検出手段（８１）とを車両（８）に有し、
車両（８）の安全性を向上させるために、受信装置（７）の制御信号（Ｔ３）に基づいて、車両（８）に設定する基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較し、
車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも大きいときは作動信号（Ｔ１３，Ｔ２３，Ｔ３３）を出力し、かつ、該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを繰返し比較することができると共に、車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも小さいときは該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較する制御を終了することができることを特徴とする車両の作動装置。
【請求項２】
電磁波からなる信号（Ｔ２）を発信する発信装置（４）を走行路（２）に設けると共に、電磁波からなる信号（Ｔ２）を受信して制御信号（Ｔ３）を出力する受信装置（７）と、車両（８）の目標となる所定の走行速度に対応する基準値（ｔ）を設定する基準値設定手段（８３）と、車両（８）の走行速度を検出し、車速信号（Ｔ４）を出力する車速検出手段（８１）とを車両（８）に有し、
車両（８）の安全性を向上させるために、発信装置（４）からの電磁波からなる信号（Ｔ２）を受信して出力される受信装置（７）の制御信号（Ｔ３）に基づいて、車両（８）に設定する基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較し、車両（８）の走行速度が目標とな

る走行速度よりも大きいときは作動信号（Ｔ１３，Ｔ２３，Ｔ３３）を出力し、かつ、該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを繰返し比較することができると共に、車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも小さいときは該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較する制御を終了することができることを特徴とする車両の作動装置。
【請求項３】
受信装置（７）の制御信号（Ｔ３）に基づいて、火災が生じたことを車両（８）内に警報させると共に、
作動信号（Ｔ１３，Ｔ２３，Ｔ３３）により、少なくとも１つのホイールブレーキ（５３，５３’）にブレーキを掛けることができる車両（８）の自動ブレーキ装置（６）を作動させることを特徴とする請求項１又は２の車両の作動装置。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００５
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００５】
本発明は、このような従来の技術的課題に鑑みてなされたものであり、その構成は、次の通りである。
請求項１に係る発明は、電磁波からなる信号（Ｔ２）を受信して制御信号（Ｔ３）を出力する受信装置（７）と、車両（８）の目標となる所定の走行速度に対応する基準値（ｔ）を設定する基準値設定手段（８３）と、車両（８）の走行速度を検出し、車速信号（Ｔ４）を出力する車速検出手段（８１）とを車両（８）に有し、
車両（８）の安全性を向上させるために、受信装置（７）の制御信号（Ｔ３）に基づいて、車両（８）に設定する基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較し、
車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも大きいときは作動信号（Ｔ１３，Ｔ２３，Ｔ３３）を出力し、かつ、該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを繰返し比較することができると共に、車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも小さいときは該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較する制御を終了することができることを特徴とする車両の作動装置である。
請求項２に係る発明は、電磁波からなる信号（Ｔ２）を発信する発信装置（４）を走行路（２）に設けると共に、電磁波からなる信号（Ｔ２）を受信して制御信号（Ｔ３）を出力する受信装置（７）と、車両（８）の目標となる所定の走行速度に対応する基準値（ｔ）を設定する基準値設定手段（８３）と、車両（８）の走行速度を検出し、車速信号（Ｔ４）を出力する車速検出手段（８１）とを車両（８）に有し、
車両（８）の安全性を向上させるために、発信装置（４）からの電磁波からなる信号（Ｔ２）を受信して出力される受信装置（７）の制御信号（Ｔ３）に基づいて、車両（８）に設定する基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較し、車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも大きいときは作動信号（Ｔ１３，Ｔ２３，Ｔ３３）を出力し、かつ、該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを繰返し比較することができると共に、車両（８）の走行速度が目標となる走行速度よりも小さいときは該基準値（ｔ）と車速信号（Ｔ４）とを比較する制御を終了することができることを特徴とする車両の作動装置である。
請求項３に係る発明は、受信装置（７）の制御信号（Ｔ３）に基づいて、火災が生じたことを車両（８）内に警報させると共に、
作動信号（Ｔ１３，Ｔ２３，Ｔ３３）により、少なくとも１つのホイールブレーキ（５３，５３’）にブレーキを掛けることができる車両（８）の自動ブレーキ装置（６）を作動させることを特徴とする請求項１又は２の車両の作動装置である。
【手続補正３】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００２３
【補正方法】変更

【補正の内容】
【００２３】
ホイールブレーキ５３によつて得られるブレーキ力は、図３に示すフローチャートに従い、車速信号Ｔ４が基準値ｔよりも小さくなるまで得られる。すなわち、受信装置７から出力される制御信号Ｔ３が発生することによりスタートし、車速検出手段８１から出力される車速信号Ｔ４が読み込まれる（ステップ（１））。また、基準値設定手段８３の基準値ｔが読み込まれる（ステップ（２））。次に、比較手段８２において、基準値ｔと車速信号Ｔ４とが比較される（ステップ（３））。車速信号Ｔ４が基準値ｔよりも小さいときは、基準値ｔと車速信号Ｔ４とを比較して作動信号Ｔ１３，Ｔ２３及びＴ３３を出力するマイクロコンピュータ８０による制御が終了するので、自動ブレーキ装置６は作動しない。車速信号Ｔ４が基準値ｔを越えるときはステップ（４）に移行して作動信号Ｔ１３，Ｔ２３及びＴ３３を出力し、ステップ（１）に戻る。ステップ（１）～（４）を繰り返すうちに車速信号Ｔ４が基準値ｔ以下に小さくなるので、作動信号Ｔ１３，Ｔ２３及びＴ３３が出力されなくなり、自動ブレーキ装置６の制御が終了する。基準値ｔが速度零に対応する値であれば、車両８が停止するまで作動信号Ｔ１３，Ｔ２３及びＴ３３が出力され、自動ブレーキ装置６が作動する。