

【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30年11月22日 (2018.11.22)

【公表番号】特表2017-533853(P2017-533853A)  
 【公表日】平成29年11月16日 (2017.11.16)  
 【年通号数】公開・登録公報2017-044  
 【出願番号】特願2017-520399(P2017-520399)  
 【国際特許分類】

B 6 0 H 1/00 (2006.01)

B 6 0 N 2/56 (2006.01)

【 F I 】

B 6 0 H 1/00 1 0 2 V

B 6 0 N 2/56

【手続補正書】  
 【提出日】平成30年10月12日 (2018.10.12)

【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】

車両の座席のための分散型制御システムであって、  
 単一の通信バスにおいて通信を行う制御モジュールと、  
 前記通信バスを介して前記制御モジュールへと接続された複数の負荷装置と  
 を備えており、  
 前記複数の負荷装置の各々は、該負荷装置に特有のロジックコンポーネントを備えている、分散型制御システム。

【請求項 2】

前記負荷装置は、プロア、モータ、熱電装置、および補助加熱コンポーネントのうちの 1 つを備える、請求項 1 に記載の制御システム。

【請求項 3】

16 個以下のノードをさらに備える、請求項 1 または 2 に記載の制御システム。

【請求項 4】

各々の負荷装置の前記ロジックコンポーネントは、前記接続された負荷装置に特有のインストラクションを含む、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 5】

前記複数の負荷装置のうちの 1 つは、マスタ負荷装置であり、他の負荷装置は、前記マスタ負荷装置へのスレーブ装置である、請求項 1 から 4 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 6】

前記スレーブ装置は、前記通信バスを介して前記制御モジュールへと直接接続される、  
請求項 5 に記載の制御システム。

【請求項 7】

前記スレーブ装置は、前記マスタ負荷装置を通して前記制御モジュールへと接続される、  
 請求項 5 に記載の制御システム。

【請求項 8】

前記負荷装置のうちの少なくとも 1 つは、センサを備え、前記少なくとも 1 つの 前記負

荷装置の前記ロジックコンポーネントは、前記負荷装置を制御するために前記センサからの情報を利用する、請求項 1 から 7 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 9】

熱的に調節される座席の動作を制御するための方法であって、  
動作のモードについてのユーザ入力を記録することと、  
前記動作のモードを含む制御信号を制御モジュールへと送信することと、  
前記制御信号を L I N バスにおいて複数の L I N 制御の負荷装置へと配布することと、  
所望の L I N 制御の負荷装置において前記制御信号を受け入れることと、  
前記ユーザ入力に応じた前記負荷装置の動作を開始することと  
を含む方法。

【請求項 10】

前記複数の L I N 制御の負荷装置は、マスタ負荷装置および 1 つ以上のスレーブ装置を含み、前記複数の L I N 制御の負荷装置の各々は、通信バスを介して前記マスタ負荷装置へと診断フィードバックを報告する少なくとも 1 つのセンサを備えている、請求項 9 に記載の方法。

【請求項 11】

前記スレーブ装置は、前記 L I N バスを介して前記制御モジュールへと直接接続される、請求項 10 に記載の方法。

【請求項 12】

前記スレーブ装置は、前記マスタ負荷装置を通して前記制御モジュールへと接続される、請求項 10 に記載の方法。

【請求項 13】

前記マスタ負荷装置は、前記制御モジュールを含む、請求項 9 から 12 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 14】

車両の座席のための分散型制御システムであって、  
単一の通信バスにおいて通信を行う制御モジュールと、  
前記通信バスを介して前記制御モジュールへと接続された複数のノードと、  
前記複数のノードへと接続された複数の負荷装置と、  
前記複数の負荷装置のうちの 1 つ以上へと接続され、前記複数のノードのうちの 1 つ以上へとフィードバック信号をもたらす 1 つ以上のセンサと  
を備えており、  
前記複数のノードの各々は、前記負荷装置に特有のロジックコンポーネントを備えている、分散型制御システム。

【請求項 15】

前記複数のノードのうちの 1 つは、マスタノードであり、他のノードは、前記マスタノードへのスレーブノードである、請求項 14 に記載の制御システム。

【請求項 16】

前記スレーブノードは、前記マスタノードを通して前記制御モジュールへと接続される、請求項 15 に記載の制御システム。

【請求項 17】

各々のノードの前記ロジックコンポーネントは、前記接続された負荷装置に特有のインストラクションを含む、請求項 14 から 16 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 18】

前記負荷装置のうちの 1 つ以上は、熱電装置を備える、請求項 14 から 17 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 19】

前記負荷装置は、モータ、プロア、ファン、アクチュエータ、またはヒータのうちの 1 つを備える、請求項 14 から 18 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 20】

車両の座席に組み合わせられた負荷装置の動作を制御するための方法であって、  
動作のモードについてのユーザ入力を記録することと、  
前記動作のモードを含む制御信号を制御モジュールへと送信することと、  
前記制御信号をバスにおいて複数の負荷装置またはそれぞれが負荷装置へと接続された  
複数のノードへと配布することと、  
所望の制御対象負荷装置またはノードにおいて前記制御信号を受け入れることと、  
前記ユーザ入力に応じた前記負荷装置の動作を開始することと  
を含む方法。

【請求項 2 1】

前記複数の負荷装置は、マスタ負荷装置と、1または複数のスレーブ装置とを含み、前記複数の負荷装置の各々は、前記バスを介して前記マスタ負荷装置へと診断フィードバックを報告する少なくとも1つのセンサを備えている、請求項 2 0 に記載の方法。

【請求項 2 2】

前記スレーブ装置は、前記バスを介して前記制御モジュールへと直接接続される、請求項 2 1 に記載の方法。

【請求項 2 3】

前記スレーブ装置は、前記マスタ負荷装置を通して前記制御モジュールへと接続される、請求項 2 1 に記載の方法。