

【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9月13日(2018.9.13)

【公表番号】特表2017-501067(P2017-501067A)

【公表日】平成29年1月12日(2017.1.12)

【年通号数】公開・登録公報2017-002

【出願番号】特願2016-527399(P2016-527399)

【国際特許分類】

B 6 0 W	10/26	(2006.01)
B 6 0 K	6/44	(2007.10)
B 6 0 K	6/48	(2007.10)
B 6 0 W	10/06	(2006.01)
B 6 0 W	10/08	(2006.01)
B 6 0 W	20/13	(2016.01)
H 0 1 M	10/44	(2006.01)
H 0 1 M	10/48	(2006.01)

【F I】

B 6 0 W	10/26	9 0 0
B 6 0 K	6/44	Z H V
B 6 0 K	6/48	
B 6 0 W	10/06	9 0 0
B 6 0 W	10/08	9 0 0
B 6 0 W	20/13	
H 0 1 M	10/44	Q
H 0 1 M	10/48	P

【誤訳訂正書】

【提出日】平成30年8月6日(2018.8.6)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 0 4

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 0 4】

本出願は、ハイブリッド車のバッテリのためのプリチャージ機能を説明する。プリチャージ機能は、バッテリ充電を強いるために通常のハイブリッド車バッテリマネジメントを解除(オーバーライド)することができる。バッテリは、充電状態(State of charge: SOC)が通常のハイブリッド車バッテリマネジメントシステムを用いて最適化された上限閾値充電状態を超えて充電されてもよい。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 4

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 4】

この苦境を防止するために、運転手は、運転手が後退操作を実行する前に、ハイブリッド車100にバッテリユニット195をプリチャージさせたいと思うかもしれない。後退操作を見込んで、運転手は、ハイブリッドシステムにバッテリを充電することを指示したいと思うかもしれないが、現在のハイブリッドシステムは、その選択肢を運転手に与えな

い。むしろ、運転手は、通常運転から十分にバッテリが充電されることを望んだであろう。さもなければ、運転手は、再充電のために駐車場で無為に時を過ごすことになる。ハイブリッド車100は、手動でプリチャージを強いるという選択肢を運転手に有利に提示し、ハイブリッドシステムの通常のバッテリマネジメントを解除する。

【誤訳訂正3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0039

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0039】

開示された実施例についての先の説明は、開示された方法や装置を当業者に製造又は使用可能にさせるために与えられる。これらの実施例に対するあらゆる変更は、当業者にとって明白であり、且つ、本明細書中に定義された原理は、開示の方法及び装置の精神又は範囲から逸脱することなく、他の実施例に適用されてもよい。説明された実施形態は、全側面における具体例としてのみに考えられ、且つ、限定的ではなく、発明の範囲は、それ故に、前述の明細書よりもむしろ添付のクレームにより示される。クレームと同等の意味及び範囲内になる全ての変更は、これらの範囲内に包含される。

本明細書に開示される発明は以下の実施形態を含む。

(1) ハイブリッド車をプリチャージするためのシステムであって、

充電状態を有するバッテリと、

前記バッテリに接続され且つ前記バッテリを充電するように構成されたエンジンと、
オン状態及びオフ状態を有する作動装置と、

前記バッテリ及び前記エンジンに接続され、且つ、前記作動装置がオン状態に切り替えられたときに、前記充電状態が所要の充電状態に到達するまで前記バッテリを充電するために、前記エンジンを作動するように構成されたプロセッサと、を有するシステム。

(2) 上記(1)に記載のシステムであって、前記作動装置は、前記充電状態が前記所要の充電状態に到達したときに、オフ状態に切り替えられる、システム。

(3) 上記(1)に記載のシステムであって、前記プロセッサは、前記充電状態が前記所要の充電状態に到達する前に、前記作動装置がオン状態からオフ状態に切り替えられたときに、前記バッテリの充電を停止する、システム。

(4) 上記(1)に記載のシステムであって、前記所要の充電状態は、前記プロセッサにより決定される最大の充電状態よりも大きい、システム。

(5) 上記(1)に記載のシステムであって、充電状態ウィンドウがユーザによる条件入力に基づき拡大される、システム。

(6) 上記(1)に記載のシステムであって、充電状態領域が自動的に拡大される、システム。

(7) 上記(1)に記載のシステムであって、前記作動装置は、前記ハイブリッド車のインストルメントパネルにボタンを有する、システム。

(8) ハイブリッド車であって、

充電状態を有するバッテリと、

前記バッテリを充電するように構成されたエンジンと、

オン状態及びオフ状態を有する作動装置と、

前記作動装置がオン状態に切り替えられたときに、前記充電状態が所要の充電状態に到達するまで、前記エンジンを作動するように構成されたプロセッサと、を有する車。

(9) 上記(8)に記載のハイブリッド車であって、前記所要の充電状態は、前記車に後退走行操作を実行することを許可する、車。

(10) 上記(9)に記載のハイブリッド車であって、前記後退走行操作は、斜面に後退で並列駐車する、車。

(11) 上記(9)に記載のハイブリッド車であって、前記後退走行操作は、前記車に取り付けられたトレーラーとともに後退する、車。

(12) 上記(8)に記載のハイブリッド車であって、所要の充電状態領域がインストルメントパネルを介してユーザによる条件入力に基づき拡大される、車。

(13) 上記(8)に記載のハイブリッド車であって、所要の充電状態ウィンドウが自動的に拡大される、車。

(14) ハイブリッド車をプリチャージするための方法であって、
作動装置からのオン信号を受け取るステップと、
エンジン及びバッテリと連動したプロセッサを使用して、前記作動装置がオン状態のときに、前記エンジンを作動するステップと、
前記エンジンを使用して、前記バッテリの充電状態が所要の充電状態に到達するまで、前記バッテリを充電するステップと、を有する方法。

(15) 上記(14)に記載の方法であって、前記作動装置は、前記ハイブリッド車のインストルメントパネルにボタンを有する、方法。

(16) 上記(14)に記載の方法であって、前記所要の充電状態は、自動的に決定される、方法。

(17) 上記(14)に記載の方法であって、前記所要の充電状態は、ユーザ定義条件から決定される、方法。

(18) 上記(14)に記載の方法であって、前記作動装置は、前記充電状態が前記所要の充電状態に到達したときに、オフ状態に切り替える、方法。

(19) 上記(14)に記載の方法であって、前記所要の充電状態は、前記プロセッサにより決定される最大の充電状態よりも高い、方法。

(20) 上記(14)に記載の方法であって、前記オン信号を受け取る前記ステップは、前記オン信号を発する時間又は位置に応じて前記作動装置から前記オン信号を受け取るステップ、をさらに有する、方法。

【誤訳訂正4】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

ハイブリッド車をプリチャージするためのシステムであって、
充電状態を有するバッテリと、
変速機と、
前記変速機に接続され、トルクを前記変速機に出力するように構成されたエンジンと、
前記バッテリ及び前記変速機に接続され、前記変速機からの前記トルクを、前記バッテリを再充電するための電力に変換するように構成された発電機と、
オン状態及びオフ状態を有する作動装置と、

前記バッテリ及び前記エンジンに接続され、且つ、前記作動装置がオン状態に切り替えられたとき且つ後退走行操作の前に、前記充電状態が所要の充電状態に到達するまで前記バッテリを充電させ、且つ、前記トルクを前記電力に変換する前記発電機によって使用されるハイブリッド車バッテリマネジメントロジックを解除するプリチャージロジックを作動するように構成されたハイブリッドコントローラと、
を有するシステム。

【請求項2】

請求項1に記載のシステムであって、前記作動装置は、前記充電状態が前記所要の充電状態に到達したときに、オフ状態に切り替えられる、システム。

【請求項3】

請求項1に記載のシステムであって、前記ハイブリッドコントローラは、前記充電状態が前記所要の充電状態に到達する前に、前記作動装置がオン状態からオフ状態に切り替えられたときに、前記バッテリの充電を停止する、システム。

【請求項 4】

請求項 1 に記載のシステムであって、前記所要の充電状態は、ユーザ入力に基づいて設定される、システム。

【請求項 5】

請求項 1 に記載のシステムであって、充電状態ウィンドウがユーザにより入力された条件に基づき拡大される、システム。

【請求項 6】

請求項 1 に記載のシステムであって、充電状態ウィンドウが自動的に拡大される、システム。

【請求項 7】

請求項 1 に記載のシステムであって、前記作動装置は、前記ハイブリッド車のインストルメントパネルにボタンを有する、システム。

【請求項 8】

ハイブリッド車であって、
充電状態を有するバッテリと、
変速機と、

前記変速機に接続され、前記バッテリを充電するための電力に変換されるトルクを出力するように構成されたエンジンと、

オン状態及びオフ状態を有する作動装置と、

前記作動装置がオン状態に切り替えられたとき且つ後退走行操作の前に、前記充電状態が所要の充電状態に到達するまで前記バッテリを充電させ、且つ、前記トルクを前記電力に変換するために使用されるハイブリッド車バッテリマネジメントロジックを解除するプリチャージロジックを作動し、

前記エンジンに前記充電状態が前記所要の充電状態に到達するまで前記バッテリを充電させるように構成されたプロセッサと、

を有するハイブリッド車。

【請求項 9】

請求項 8 に記載のハイブリッド車であって、前記所要の充電状態は、前記ハイブリッド車に前記後退走行操作を実行することを許可する、ハイブリッド車。

【請求項 10】

請求項 9 に記載のハイブリッド車であって、前記後退走行操作は、斜面に後退で並列駐車する、ハイブリッド車。

【請求項 11】

請求項 9 に記載のハイブリッド車であって、前記後退走行操作は、前記ハイブリッド車に取り付けられたトレーラーとともに後退する、ハイブリッド車。

【請求項 12】

請求項 8 に記載のハイブリッド車であって、所要の充電状態ウィンドウがインストルメントパネルを介してユーザにより入力された条件に基づき拡大される、ハイブリッド車。

【請求項 13】

請求項 8 に記載のハイブリッド車であって、所要の充電状態ウィンドウが自動的に拡大される、ハイブリッド車。

【請求項 14】

ハイブリッド車をプリチャージするための方法であって、
作動装置からのオン信号を受け取るステップと、

エンジン及びバッテリと接続したハイブリッドコントローラを使用して、前記作動装置がオン状態に切り替えられたとき且つ後退走行操作の前に、充電状態が所要の充電状態に到達するまで前記バッテリを充電させ、且つ、変速機からのトルクを電力に変換するため使用されるハイブリッド車バッテリマネジメントロジックを解除するプリチャージロジックを作動するステップと、

前記ハイブリッド車バッテリマネジメントロジックを解除するステップと、

前記エンジンを使用して、前記バッテリの前記充電状態が前記所要の充電状態に到達するまで、前記バッテリを充電するステップと、
を有する方法。

【請求項 15】

請求項 14 に記載の方法であって、
前記ハイブリッドコントローラによって、前記ハイブリッド車の現在位置は前記プリチャージロジックが必要とされる位置周辺であると決定するステップと、
前記ハイブリッドコントローラによって、前記現在位置は前記プリチャージロジックが必要とされる位置周辺であると決定するステップに応答して、前記プリチャージロジックを作動するステップと、をさらに有する、方法。

【請求項 16】

請求項 14 に記載の方法であって、前記所要の充電状態は、自動的に決定される、方法。

【請求項 17】

請求項 14 に記載の方法であって、前記所要の充電状態は、ユーザ定義条件から決定される、方法。

【請求項 18】

請求項 14 に記載の方法であって、前記充電状態が前記所要の充電状態に到達したときに、前記作動装置をオフ状態に切り替えるステップをさらに有する、方法。

【請求項 19】

請求項 14 に記載の方法であって、
前記ハイブリッドコントローラによって、前記ハイブリッド車の現在位置は前記プリチャージロジックが以前作動された位置周辺であると決定するステップと、
前記ハイブリッドコントローラによって、前記現在位置は前記プリチャージロジックが以前作動された位置周辺であると決定するステップに応答して、前記プリチャージロジックを作動するステップと、をさらに有する、方法。

【請求項 20】

請求項 14 に記載の方法であって、前記オン信号を受け取るステップは、前記オン信号を発する時間又は位置に応じている、方法。