

【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 17 年 6 月 2 日 (2005.6.2)

【公開番号】特開 2004-83003 (P2004-83003A)
 【公開日】平成 16 年 3 月 18 日 (2004.3.18)
 【年通号数】公開・登録公報 2004-011
 【出願番号】特願 2003-116055 (P2003-116055)
 【国際特許分類第 7 版】

B 6 0 Q 1/12

【F I】

B 6 0 Q 1/12 B

【手続補正書】
 【提出日】平成 16 年 8 月 18 日 (2004.8.18)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 1 7
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 1 7】

なお、本実施例の構成においては、図 2 に示すように、ヘッドライト 1 0 R, 1 0 L の配光領域（ロービーム）が、ステアリングホイール 1 7 の中立点から右方向または左方向への操舵に応じて初期位置から右方向または左方向へスイブル制御範囲内にて調整される。このスイブル制御範囲は、運転者の前方視認性を損なうことなく、運転者のステアリングホイール 1 7 の操舵に伴う右方向または左方向の視認性が考慮される。このため、車両のステアリングホイール 1 7 の操舵による右旋回ではヘッドライト 1 0 R の配光領域に対する右方向のヘッドライト 1 0 R のスイブル制御範囲の方がヘッドライト 1 0 L の配光領域に対する左方向のヘッドライト 1 0 L のスイブル制御範囲より広くされている。逆に、車両のステアリングホイール 1 7 の操舵による左旋回ではヘッドライト 1 0 L の配光領域に対する左方向のヘッドライト 1 0 L のスイブル制御範囲の方がヘッドライト 1 0 R の配光領域に対する右方向のヘッドライト 1 0 R のスイブル制御範囲より広くされている。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 4 4
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 4 4】

図 9 において、まず、ステップ S 7 0 1 で、上述の実施例または変形例と同様、各種センサ信号が読込まれる。次にステップ S 7 0 2 に移行して、車速 S P D が所定値 S P D_{th} 以下であるかが判定される。ステップ S 7 0 2 の判定条件が成立、即ち、車速 S P D が所定値 S P D_{th} 以下と低いときにはステップ S 7 0 3 に移行し、操舵角 S T A の絶対値が所定範囲 S T A_{th} 外であるかが判定される。ステップ S 7 0 3 の判定条件が成立、即ち、操舵角 S T A の絶対値が所定範囲 S T A_{th} 外と大きいとき（図 1 0 に示す操舵角フラグが「ON」である時刻 t 04～時刻 t 08、時刻 t 09～時刻 t 10）にはステップ S 7 0 4 に移行し、右左折判定フラグが「ON」とされ（図 1 0 に示す時刻 t 05～時刻 t 08）、本ルーチンを終了する。