

【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 4 部門第 1 区分
 【発行日】平成20年6月5日(2008.6.5)

【公表番号】特表2007-530822(P2007-530822A)
 【公表日】平成19年11月1日(2007.11.1)
 【年通号数】公開・登録公報2007-042
 【出願番号】特願2006-518928(P2006-518928)
 【国際特許分類】

E 0 5 F 15/20 (2006.01)

E 0 5 B 65/20 (2006.01)

B 6 0 J 5/04 (2006.01)

【F I】

E 0 5 F 15/20

E 0 5 B 65/20

B 6 0 J 5/04 C

【手続補正書】

【提出日】平成20年3月24日(2008.3.24)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】発明の名称

【補正方法】変更

【補正の内容】

【発明の名称】動力駆動リフトゲート用車両制御システム

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 1】

本発明は、動力駆動リフトゲートの制御システムに係る。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 3】

動力駆動リフトゲートは、一旦作動されると、しっかりと固定される閉位置へ自動的に駆動される。パワーラッチは、移動するゲートの振動により、または思わぬ接触などにより、偶発的に部分ロック状態になる場合がある。このような状況になると、車両上のボルトはラッチと係合できない。このため、ラッチは完全ロック状態になれないだけでなく、車両ゲートを閉じられなくなる。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

従って、動力駆動リフトゲート及びラッチの自動閉鎖に付随する上記問題を解消する制

御システムが求められている。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0009】

加えて、本発明は、車両の動力駆動リフトゲートに特に利用可能である。センサーは車両ゲートの速度をモニターし、この情報を制御ユニットへ送る。車両ゲート速度が車両ゲートの完全閉鎖に十分な速度である最低目標速度を超えない場合、制御システムが車両ゲートの作動を引き受けて車両ゲートを閉位置へ駆動する。このように、車両ゲートを確実に完全に閉めるように、自動閉鎖機能が再び作動される。

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0028

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0028】

【図 1】センサー、制御ユニット、動力駆動ユニット及び閉位置にある車両ゲートを含む本発明の制御システムを示す概略図である。

【図 2】車両ゲートが開位置にある図 1 の本発明の制御システムを示す。

【図 2 A】図 1 及び 2 の本発明の制御システムのパワーラッチを開位置で示す。

【図 2 B】図 2 A のラッチを部分ラッチ状態で示す。

【図 2 C】図 2 A 及び 2 B のラッチを完全ラッチ状態で示す。

【図 3】本発明の制御システムのための車両ゲートの状態を決定する表を示す。

【図 4】本発明の制御システムの車両ラッチを動力により何時作動すべきかの条件を示す表である。

【図 5】車両ラッチを動力により何時作動すべきかの条件を示す別の表である。

【図 6】車両ラッチに関する本発明の制御システムの別の機能を示す。

【図 7】車両のパワーラッチ及び車両の動力駆動リフトゲートの両方を作動する条件を示す表である。

【図 8】本発明の制御システムによる車両の動力駆動リフトゲートの全体的な作動を示すチャートである。

【図 9】本発明の制御システムが車両ゲートの動力作動が無効にされたのを如何にして突き止めるかを示すチャートである。

【図 10】本発明の制御システムが車両ゲートの動力作動をいつ実行するかを如何にして決定するかを示すチャートである。