

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号

特許第7137451号

(P7137451)

(45)発行日 令和4年9月14日(2022.9.14)

(24)登録日 令和4年9月6日(2022.9.6)

(51)国際特許分類

F I

F 1 6 K 31/53 (2006.01)

F 1 6 K 31/53

F 1 6 K 31/04 (2006.01)

F 1 6 K 31/04

A

請求項の数 12 (全35頁)

(21)出願番号	特願2018-226691(P2018-226691)	(73)特許権者	000002233
(22)出願日	平成30年12月3日(2018.12.3)		日本電産サンキョー株式会社
(65)公開番号	特開2020-90965(P2020-90965A)		長野県諏訪郡下諏訪町5 3 2 9 番地
(43)公開日	令和2年6月11日(2020.6.11)	(74)代理人	100095452
審査請求日	令和3年11月25日(2021.11.25)		弁理士 石井 博樹
		(72)発明者	横江 悟
			長野県諏訪郡下諏訪町5 3 2 9 番地 日
			本電産サンキョー株式会社内
		審査官	笹岡 友陽

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 バルブ駆動装置

(57)【特許請求の範囲】

【請求項 1】

弁体を駆動させる弁体駆動機構を有するバルブ駆動装置であって、
 前記弁体駆動機構は、
 モータにより回転駆動させられる駆動側歯車と、
 前記駆動側歯車と噛合した状態において、前記駆動側歯車の回転により前記弁体を回転させる従動側歯車と、
 前記駆動側歯車が前記従動側歯車と噛合して前記モータの動力を前記従動側歯車に伝達する動力伝達状態と、前記駆動側歯車と前記従動側歯車との噛合状態が解除された動力非伝達状態とを切換可能な動力伝達切換部と、
 を備え、
 前記動力伝達切換部は、
 前記駆動側歯車に形成され、当該駆動側歯車の半径方向に向けて突出する少なくとも1つの凸部と、
 前記従動側歯車に対して回動可能に前記従動側歯車に取り付けられ、前記凸部と係合可能な回転規制部と、
 を備え、
 前記回転規制部は、
 前記従動側歯車に挿入されている回動軸と、
 前記回動軸から前記従動側歯車の円周方向に延設され、前記従動側歯車の半径方向外

側に向けて付勢力を受けているレバー部と、
を有し、

前記従動側歯車は、前記レバー部と接触して、前記回転規制部の、前記従動側歯車の半径方向外側への回動を規制するレバー回動規制部を有し、

前記レバー部は、回動する前記凸部と接触する動作と、前記付勢力に抗して回動して前記レバー回動規制部との接触位置から離れる動作をし、

前記レバー部は、前記駆動側歯車が第 1 方向に回転した際に前記凸部と接触する第 1 接触部及び前記駆動側歯車が前記第 1 方向と反対の方向である第 2 方向に回転した際に前記凸部と接触する第 2 接触部を備え、

前記凸部が前記第 1 方向に移動して前記第 1 接触部と接触した際、前記レバー部が前記凸部に押圧されて前記従動側歯車を回転させ、前記駆動側歯車の歯と前記従動側歯車の歯とが噛み合い、前記動力伝達状態となり、

前記凸部が前記第 2 方向に移動して前記第 2 接触部と接触した際、前記レバー部は前記付勢力に抗して、前記半径方向内側に回動し、前記駆動側歯車の歯が前記従動側歯車の歯と噛み合わずに前記駆動側歯車が空転して、前記動力非伝達状態となり、

前記駆動側歯車が回動したときに前記凸部の前記半径方向における先端が作る円軌跡を第 1 円軌跡とし、前記凸部が前記第 1 方向に回転して前記第 1 接触部と接触する際の前記第 1 接触部の前記従動側歯車の半径方向における先端が作る円の軌跡を第 2 円軌跡とし、

前記第 2 接触部は、前記第 1 円軌跡の作る第 1 円と前記第 2 円軌跡が作る第 2 円とで囲われた干渉領域において、前記第 1 接触部側に干渉回避部が存在する形状である、
ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載のバルブ駆動装置において、

前記第 2 接触部の前記干渉回避部の部分から前記第 1 接触部に連なる部分は、前記凸部がスライド可能な曲面である、
ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 に記載のバルブ駆動装置において、

前記干渉回避部は、前記レバー部の前記レバー回動規制部との接触位置と前記第 1 接触部との間で凹部により構成されている、
ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 4】

請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のバルブ駆動装置において、

前記駆動側歯車が前記第 2 方向に回転しつつ前記凸部が前記レバー部の前記第 2 接触部を押すことで前記レバー部が前記回転軸を回転支点として回動し、前記凸部が前記第 2 接触部から外れるときの前記レバー部の回動角度は最大値となる、
ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 5】

請求項 4 に記載のバルブ駆動装置において、

前記モータはステッピングモータであり、

前記レバー部の回動角度の最大値に対するするステップの次のステップで前記凸部が前記第 2 接触部から外れる、
ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 6】

請求項 1 から 5 のいずれか一項に記載のバルブ駆動装置において、

前記レバー回動規制部が前記回転規制部の回動を規制している状態において、前記レバー回動規制部は、前記レバー回動規制部と前記回転軸との間に隙間が形成される、
ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 7】

請求項 1 から 6 のいずれか一項に記載のバルブ駆動装置において、

前記レバー部の前記第 2 接触部は、前記従動側歯車の半径方向において外周側に位置し、前記従動側歯車の円周方向に沿って延びる曲面として形成されている、ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 8】

請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載のバルブ駆動装置において、

前記従動側歯車には、半径方向外側、かつ前記従動側歯車の軸線方向において前記従動側歯車の一方側の面から突出する凸状部が形成され、

前記凸状部において前記従動側歯車の半径方向内側には、前記レバー回動規制部が形成されている、

ことを特徴とするバルブ駆動装置。

10

【請求項 9】

請求項 6 に記載のバルブ駆動装置において、

前記従動側歯車は、前記凸部が前記第 2 接触部と接触して、前記レバー部が前記付勢力に抗して、前記半径方向内側に回動する際、前記第 2 接触部が前記凸部により当該凸部の回転方向に押されて前記従動側歯車が前記駆動側歯車の回転方向に応じた回転方向に回転することを規制する連れ回り防止部を備えている、

ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 10】

請求項 1 から請求項 9 のいずれか一項に記載のバルブ駆動装置において、

前記回転規制部は、前記回動軸の軸線方向において当該回動軸の前記レバー部と反対側に設けられている足部を有し、

前記足部は、前記レバー部を付勢する前記付勢力による前記回動軸の傾きを規制する、ことを特徴とするバルブ駆動装置。

20

【請求項 11】

請求項 10 に記載のバルブ駆動装置において、

前記足部は前記レバー部が付勢される方向と反対の方向に延びている、ことを特徴とするバルブ駆動装置。

【請求項 12】

請求項 10 または請求項 11 に記載のバルブ駆動装置において、

前記足部は前記回動軸から前記従動側歯車の半径方向内側に向けて延びている、ことを特徴とするバルブ駆動装置。

30

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、流体流量を調節するバルブを駆動するバルブ駆動装置に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来、冷蔵庫等の庫内を冷却するために、冷媒を供給する冷媒バルブ装置がある。この冷媒バルブ装置には、バルブを駆動させて庫内に供給する冷媒の供給量を調整するバルブ駆動装置を備えたものがある（特許文献 1）。

40

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【文献】特許 5 6 1 5 9 9 3 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

特許文献 1 に記載の冷媒バルブ装置は、冷媒入口、冷媒出口及び弁座面を備えた基台において、前記冷媒入口及び前記冷媒出口のいずれか一方の口に偏った位置を中心に回転可能な弁体と、当該弁体を回転させる弁体駆動機構を備えている。弁体駆動機構は、ステッ

50

ピングモータ（以下、モータという）と、当該モータの駆動軸と一体に回転するピニオンと、当該ピニオンと噛合し、弁体と一体に回転する出力歯車とを備えている。

【 0 0 0 5 】

前記モータが回転すると、当該モータと一体に回転するピニオンを解して出力歯車、ひいては弁体も回転する。これにより、前記弁体は、前記冷媒入口及び前記冷媒出口のいずれか一方の口の開き具合を調整することができ、冷媒の供給量を調節することができる。

【 0 0 0 6 】

この弁体駆動機構では、前記ピニオンを正回転方向に回転させることで、前記出力歯車及び前記弁体を第 1 の回転規制位置からモータを正回転方向に回転させた位置である第 2 の回転規制位置まで回転させることができる。

【 0 0 0 7 】

ここで、冷媒の供給量を調整すべく前記モータを逆回転方向に回転させて第 2 の回転規制位置から第 1 の回転規制位置まで回転させると、前記出力歯車の腕部と前記ピニオンの被当接部とが当接し、ピニオンの前記逆回転方向への回転が規制された状態となる。これにより、前記逆回転方向への前記ピニオンの回転が規制された状態で前記モータが前記逆回転方向への回転を継続しようとするので、前記モータにおいて脱調が生じる。その結果、前記モータの脱調時に、前記腕部と前記被当接部とが衝突して騒音（衝突音）を発生させる場合がある。

【 0 0 0 8 】

本発明の目的は、弁体を駆動させる弁体駆動機構を有するバルブ駆動装置において、前記弁体の駆動に際しての騒音を低減するとともに円滑な動力切換を行うことができ、更に、バルブ駆動装置内を流体が流動する際に、前記弁体駆動機構の前記動力伝達切換を実行する部分に異物が入って動作不良になる虞を低減することにある。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 9 】

上記課題を達成するため、本発明に係るバルブ駆動装置は、弁体を駆動させる弁体駆動機構を有するバルブ駆動装置であって、前記弁体駆動機構は、モータにより回転駆動させられる駆動側歯車と、前記駆動側歯車と噛合した状態において、前記駆動側歯車の回転により前記弁体を回転させる従動側歯車と、前記駆動側歯車が前記従動側歯車と噛合して前記モータの動力を前記従動側歯車に伝達する動力伝達状態と、前記駆動側歯車と前記従動側歯車との噛合状態が解除された動力非伝達状態とを切換可能な動力伝達切換部と、を備え、前記動力伝達切換部は、前記駆動側歯車に形成され、当該駆動側歯車の半径方向に向けて突出する少なくとも 1 つの凸部と、前記従動側歯車に対して回動可能に前記従動側歯車に取り付けられ、前記凸部と係合可能な回転規制部と、を備え、前記回転規制部は、前記従動側歯車に挿入されている回動軸と、前記回動軸から前記従動側歯車の円周方向に延設され、前記従動側歯車の半径方向外側に向けて付勢力を受けているレバー部と、を有し、前記従動側歯車は、前記レバー部と接触して、前記回転規制部の、前記従動側歯車の半径方向外側への回動を規制するレバー回動規制部を有し、前記レバー部は、回動する前記凸部と接触する動作と、前記付勢力に抗して回動して前記レバー回動規制部との接触位置から離れる動作をし、前記レバー部は、前記駆動側歯車が第 1 方向に回転した際に前記凸部と接触する第 1 接触部及び前記駆動側歯車が前記第 1 方向と反対の方向である第 2 方向に回転した際に前記凸部と接触する第 2 接触部を備え、前記凸部が前記第 1 方向に移動して前記第 1 接触部と接触した際、前記レバー部が前記凸部に押圧されて前記従動側歯車を回転させ、前記駆動側歯車の歯と前記従動側歯車の歯とが噛み合い、前記動力伝達状態となり、前記凸部が前記第 2 方向に移動して前記第 2 接触部と接触した際、前記レバー部は前記付勢力に抗して、前記半径方向内側に回動し、前記駆動側歯車の歯が前記従動側歯車の歯と噛み合わずに前記駆動側歯車が空転して、前記動力非伝達状態となり、前記駆動側歯車が回動したときに前記凸部の前記半径方向における先端が作る円軌跡を第 1 円軌跡とし、前記凸部が前記第 1 方向に回転して前記第 1 接触部と接触する際の前記第 1 接触部の前記従動側歯車の半径方向における先端が作る円の軌跡を第 2 円軌跡とし、前記第 2 接触部

10

20

30

40

50

は、前記第 1 円軌跡の作る第 1 円と前記第 2 円軌跡が作る第 2 円とで囲われた干渉領域において、前記第 1 接触部側に干渉回避部が存在する形状である、ことを特徴とする。

ここで、「第 2 接触部は、...干渉領域において、前記第 1 接触部側に干渉回避部が存在する形状」における「干渉回避部」とは、前記凸部が接触する相手となる前記レバー部の前記第 2 接触部に前記凸部に対する退避形状が設けられていて、その退避形状の部分では前記凸部は前記レバー部と非接触となることを意味する。即ち、前記干渉領域において、第 2 接触部の前記第 1 接触部側の部分に前記凸部が非接触となる隙間が在る形状であることを意味する。

【 0 0 1 0 】

本態様では、動力伝達切換部において駆動側歯車と従動側歯車との噛合状態を切り換えることで動力伝達の状態を切り換えることができ、前記モータを脱調させる必要がないので、騒音を低減させることができる。

【 0 0 1 1 】

上記騒音を低減させる動力伝達切換部の改良を進める段階で、このバルブ駆動装置内を流れる流体が銅粉等の異物を含む流体経路に設置される場合があることを考慮する必要があることを認識した。この場合、前記動力伝達部の一つの動作として、前記レバー部が前記凸部と接触する動作と、前記付勢力に抗して回動し、前記レバー回動規制部との接触位置から離れる動作を繰り返す際に、前記レバー部と前記レバー回動規制部との間を成す領域に前記異物が入り込むことがあることを確認した。そして、その異物が前記領域に進入して溜まると前記レバー部が本来の前記接触位置まで戻れなくなり、前記動力伝達部が動作不良を起こす虞があるという新たな課題を認識した。

本発明はこの新たな課題を解決するために、前記第 2 接触部は、前記第 1 円軌跡の作る第 1 円と前記第 2 円軌跡が作る第 2 円とで囲われた干渉領域において、前記第 1 接触部側に干渉回避部が存在する形状に構成されている。

本態様によれば、前記第 2 接触部に前記干渉回避部が存在する形状であるので、前記駆動側歯車の回転により前記凸部が前記レバー部の前記第 2 接触部に当接するタイミングが、前記干渉回避部が存在しない形状よりも遅くなる。これにより、前記レバーの前記接触及び離れる動作における「離」の状態にある時間が前記干渉回避部が存在しない形状よりも短くなる。前記異物は前記接触及び離れる動作における「接」の状態においては構造的に前記領域に入り込むことができないものであるので、前記「離」の状態の時間が短くなれば、その分だけ前記異物が前記領域に入り込み難くなる。

従って、バルブ駆動装置が銅粉等の異物を含む流体経路に設置された場合でも、前記干渉回避部が存在する形状によって前記異物が前記領域に進入することを抑制することが可能となり、以って、前記レバーが本来の前記接触位置まで戻れなくなる状態になる虞を低減することができる。これにより、前記動力伝達部が前記異物によって動作不良を起こす虞を低減することができる。

【 0 0 1 2 】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記第 2 接触部の前記干渉回避部に対応する部分から前記第 1 接触部に連なる部分は、前記凸部がスライド可能な曲面であることが好ましい。

【 0 0 1 3 】

前記駆動側歯車の回転により前記凸部が回動して前記第 2 接触部の前記干渉回避部に対応する部分に臨んだ際に、当初は前記第 2 接触部と非接触の状態である。その後、前記凸部が前記第 1 接触部側に向かって移動することで前記第 2 接触部に対して非接触の状態から接触の状態に変わる。この接触状態に変わると前記凸部は前記第 2 接触部を押し始める。そして、前記レバー部は、回動する前記凸部に押されて前記付勢力に抗して前記回動軸を支点にして回動し、前記レバー回動規制部との接触位置から離れる。

この際、本態様においては、前記干渉回避部に対応する部分から前記第 1 接触部に連なる部分は、前記凸部がスライド可能な曲面であるので、前記レバー部はスムーズに回動し、その回動動作が安定する。

10

20

30

40

50

【 0 0 1 4 】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記干渉回避部は、前記レバー部の前記レバー回動規制部との接触位置と前記第 1 接触部との間で凹部により構成されていることが好ましい。

【 0 0 1 5 】

前記レバー部の第 2 接触部が前記レバー回動規制部と接触する部分は、前記凸部は元々接触しない。前記レバー部の前記レバー回動規制部との接触位置と前記第 1 接触部との間に凹部を設け、この凹部によって前記干渉回避部が構成されているので、前記レバー部の前記レバー回動規制部との接触状態及び接触位置を安定させた状態で、前記凹部によって前記タイミングの遅れを容易に実現することができる。

10

【 0 0 1 6 】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記駆動側歯車が前記第 2 方向に回転しつつ前記凸部が前記レバー部の前記第 2 接触部を押すことで前記レバー部が前記回動軸を回動支点として回動し、前記凸部が前記第 2 接触部から外れるときの前記レバー部の回動角度は最大値となることが好ましい。

【 0 0 1 7 】

本態様においては、前記凸部が前記第 2 接触部から外れるときの前記レバー部の回動角度が最大値となる構造であるので、前記レバー部を必要以上に回動させないで済む。これにより構造を簡単にすることができる。

【 0 0 1 8 】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記モータはステッピングモータであり、前記レバー部の回転角度の最大値に対するするステップの次のステップで前記凸部が前記第 2 接触部から外れることが好ましい。

20

【 0 0 1 9 】

本態様においては、前記レバー部の回転角度の最大値に対するするステップの次のステップで前記凸部が前記第 2 接触部から外れる。これにより、設計及び動作制御を簡単にすることができる。

【 0 0 2 0 】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記レバー回動規制部が前記回転規制部の回動を規制している状態において、前記レバー回動規制部は、前記レバー回動規制部と前記回動軸との間に隙間が形成されるのが好ましい。

30

【 0 0 2 1 】

本態様において、前記レバー回動規制部が前記回転規制部と接触して前記回転規制部の回動を規制している状態において、前記レバー回動規制部は、前記レバー回動規制部と前記回動軸との間に隙間が形成されるので、前記レバー回動規制部と前記回動軸が直接接触することを避けることができる。その結果、前記回転規制部の位置決めを前記回動軸の部分で行う必要がなく、前記レバー回動規制部は、前記回転規制部の前記回動軸以外の部位と接触して位置決めを行うので、前記回動軸の寸法等のバラツキの影響を低減でき、前記回転規制部が前記凸部と接触しない状態における前記レバー部の先端の位置精度を安定させることができる。

40

【 0 0 2 2 】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記レバー部の前記第 2 接触部は、前記従動側歯車の半径方向において外周側に位置し、前記従動側歯車の円周方向に沿って延びる曲面として形成されていることが好ましい。

【 0 0 2 3 】

本態様において、前記レバー部の前記第 2 接触部は、前記従動側歯車の半径方向において外周側に位置し、前記従動側歯車の円周方向に沿って延びる曲面として形成しているので、前記第 2 接触部が前記凸部と接触して前記従動側歯車の半径方向内側に回動させられ、前記凸部が前記第 2 接触部から離間する際、前記第 2 接触部を直線状に形成した場合に比べて、前記第 2 接触部の曲面を次に接触する予定の凸部により近い位置に位置させるこ

50

とができる。言い換えると、前記凸部と接触した前記第2接触部は、前記レバー回動規制部に規制される位置に近い位置で前記凸部から離間する。これにより、前記第2接触部を直線状に形成した場合に比べて、前記凸部が前記第2接触部から離間した際における前記第2接触部と前記レバー回動規制部とが接触する際の勢いを和らげることができる。その結果、前記回動規制部の回動動作における前記第2接触部と前記レバー回動規制部との接触時における騒音の発生を抑制できる。

【0024】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記従動側歯車には、半径方向外側、かつ前記従動側歯車の軸線方向において前記従動側歯車の一方側の面から突出する凸状部が形成され、前記凸状部において前記従動側歯車の半径方向内側には、前記レバー回動規制部が形成されていることが好ましい。

10

本態様において、前記従動側歯車に設けられた前記凸状部の前記半径方向内側に前記レバー回動規制部が形成されている構造に基づく前記領域に対して上述した作用効果を得ることができる。

【0025】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記従動側歯車は、前記凸部が前記第2接触部と接触して、前記レバー部が前記付勢力に抗して、前記半径方向内側に回動する際、前記第2接触部が前記凸部により当該凸部の回転方向に押されて前記従動側歯車が前記駆動側歯車の回転方向に応じた回転方向に回転することを規制する連れ回り防止部を備えていることが好ましい。

20

【0026】

本態様において、連れ回り防止部により前記駆動側歯車による前記従動側歯車の連れ回り回転を規制することができ、前記駆動側歯車の空転状態を維持し、前記動力非伝達状態を確実に維持することができる。

【0027】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記回転規制部は、前記回動軸の軸線方向において当該回動軸の前記レバー部と反対側に設けられている足部を有し、前記足部は、前記レバー部を付勢する前記付勢力による前記回動軸の傾きを規制することが好ましい。

【0028】

本態様において、前記回転規制部は、前記回動軸の軸線方向において当該回動軸の前記レバー部と反対側に設けられている足部と、を有し、前記足部は、前記レバー部を付勢する付勢力による前記回動軸の傾きを規制するので、前記回動軸の傾きを抑制することができる。これにより、動力伝達切換部における動力伝達切換を円滑にすることができる。

30

【0029】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記足部は前記レバー部が付勢される方向と反対の方向に延びていることが好ましい。

【0030】

尚、本態様において「前記レバー部が付勢される方向と反対の方向に延びている」とは、付勢方向に対して180度反転した方向にのみ限定されるものではなく、付勢方向に対して反対方向に作用する力のベクトル成分を含む方向に延びているものも含んでいる。

40

【0031】

ここで、前記レバー部は付勢力により付勢されている。これにより前記回動軸には、前記付勢力により前記回動軸を軸線方向に対して傾けさせる回転モーメントが生じる。本態様における前記足部は前記レバー部が付勢される方向と反対の方向に延びているので、前記回転モーメントにより前記回動軸が傾こうとすると、前記足部が前記従動側歯車に押し付けられることになるので、前記回動軸が傾こうとすることを確実に規制することができる。

【0032】

また本発明は、上記バルブ駆動装置において、前記足部は前記回動軸から前記従動側歯車の半径方向内側に向けて延びていることが好ましい。

50

【 0 0 3 3 】

ここで、前記回転規制部は、前記レバー部を駆動側歯車の凸部と係合可能な構成とするため、前記従動側歯車において当該従動側歯車の半径方向外周側に近い位置に設ける必要がある。したがって、前記足部を前記回転軸から前記従動側歯車の半径方向外側に向けて延ばす構成とすると、前記足部の長さが短くなる。

本態様によれば、前記足部が前記回転軸から前記従動側歯車の半径方向内側に向けて延びているので、前記足部を前記半径方向外側に延ばした場合に比べて前記足部の長さを長くすることができる。その結果、前記回転軸を倒れ難くすることができる。

【 発明の効果 】

【 0 0 3 4 】

本発明によれば、弁体を駆動させる弁体駆動機構を有するバルブ駆動装置において、前記弁体の駆動に際しての騒音を低減するとともに円滑な動力切換を行うことができ、更に、バルブ駆動装置内を流体が流動する際に、前記弁体駆動機構の前記動力伝達切換を実行する部分に異物が入って動作不良になる虞を低減することができる。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 3 5 】

【 図 1 】 本実施形態に係るバルブ駆動装置の斜視図。

【 図 2 】 本実施形態に係るバルブ駆動装置の側断面図。

【 図 3 】 同バルブ駆動装置における弁体駆動機構の斜視図。

【 図 4 】 同バルブ駆動装置における弁体駆動機構の斜視図。

【 図 5 】 同駆動機構における出力側歯車の斜視図。

【 図 6 】 同出力側歯車の平面図。

【 図 7 】 同弁体駆動機構における従動側部分の分解斜視図。

【 図 8 】 同駆動機構における従動側歯車を上面側から見た斜視図。

【 図 9 】 同従動側歯車を上面側の図 8 と異なる方向から見た斜視図。

【 図 10 】 同従動側歯車を底面側から見た斜視図。

【 図 11 】 同駆動機構における回転規制部の斜視図。

【 図 12 】 同回転規制部の足部と従動側歯車の足部収容部との関係を示す斜視図。

【 図 13 】 (A) 図は弁体を弁座面と反対の側から見た斜視図であり、(B) 図は弁体を弁座面側から見た斜視図。

【 図 14 】 各ステップにおける同弁体駆動機構の開閉状態を示す図。

【 図 15 】 同出力側歯車と従動側歯車との位相状態と弁体の状態を示す図。

【 図 16 】 同出力側歯車と従動側歯車との位相状態と弁体の状態を示す図。

【 図 17 】 同出力側歯車と従動側歯車との位相状態と弁体の状態を示す図。

【 図 18 】 原点復帰動作における同弁体駆動機構の状態を示す図。

【 図 19 】 原点復帰動作における同弁体駆動機構の状態を示す図。

【 図 20 】 弁体駆動時における同弁体駆動機構の状態を示す図。

【 図 21 】 弁体駆動時における同弁体駆動機構の状態を示す図。

【 図 22 】 原点位置における同出力側歯車と従動側歯車との関係を示す図。

【 図 23 】 (A) 図及び(B) 図は同駆動側歯車に対する従動側歯車の連れ回り回転を第 2 回転規制部で規制する状態を示す図。

【 図 24 】 同従動側歯車に対する同回転規制部の回転軸の中心位置の関係を示す図。

【 図 25 】 同回転規制部に作用する付勢力と足部との関係を説明する模式図。

【 図 26 】 (A) 図及び(B) 図は同回転規制部におけるレバー部の第 2 接触部を曲面で構成することによる効果を説明する模式図。

【 図 27 】 異物進入抑制部を備える弁体駆動機構の上方から見た斜視図。

【 図 28 】 図 27 の弁体駆動機構の一部を省いた下方から見た斜視図。

【 図 29 】 図 27 の弁体駆動機構の一部を省いた異なる上方から見た斜視図。

【 図 30 】 同異物進入抑制部を備える回転規制部の斜視図。

【 図 31 】 同異物進入抑制部を備える回転規制部の作用を説明する平面図で、(A) はレ

10

20

30

40

50

バー部の回動開始前、(B)はレバー部の回動時を示す。

【図32】図27と異なる構造の異物進入抑制部を備える弁体駆動機構の上方からの斜視図。

【図33】干渉回避部を備える弁体駆動機構の上方からの要部平面図で、(A)はレバー部の回動開始前、(B)はレバー部の回動時を示す。

【図34】駆動側歯車の回転位置とレバー部の回動位置との関係を表す説明図。

【図35】駆動側歯車の回転位置とレバー部の回動位置との関係を表すグラフ。

【発明を実施するための形態】

【0036】

以下、本発明の実施の形態を図面に基づいて説明する。尚、各実施例において同一の構成については、同一の符号を付し、最初の実施例においてのみ説明し、以後の実施例においてはその構成の説明を省略する。

10

尚、以下の説明においては、説明を解り易くするために、異物進入抑制部と干渉回避部の具体的な構造の説明は後にまわして、先ず前記弁体の駆動に際しての騒音を低減するとともに円滑な動力伝達切換を行うことができるようにしたバルブ駆動装置の構造について一通り説明する。

そして、その説明の次に、そのバルブ駆動装置内を流体が流動する際に、前記弁体駆動機構の前記動力伝達切換を実行する部分に異物が入って動作不良になる虞を低減できるようにするために設ける異物進入抑制部の具体的な構造等を詳しく説明する。

続いて、干渉回避部の具体的な構造等を詳しく説明する。

20

【0037】

<<<実施形態>>>

<<<バルブ駆動装置の概要>>>

図1ないし図4を参照して、本実施形態に係るバルブ駆動装置10について説明する。バルブ駆動装置10は、一例として冷蔵庫に搭載されて、庫内冷却用の冷媒(流体)の供給量を調整するものである。バルブ駆動装置10は、バルブ本体12と、バルブ本体12から延びる流入管14と、流入管14に平行に延びる第1流出管16及び第2流出管18と、バルブ本体12の上部を覆うカバー部材20とを備えている。尚、以下の説明では、便宜上、流入管14、第1流出管16及び第2流出管18の延設方向を上下方向とし、バルブ本体12を上側、流入管14、第1流出管16及び第2流出管18を下側として説明する。

30

【0038】

図2において、バルブ本体12は、ベース部材22と、モータ24と、密封カバー26と、基台本体28と、弁体駆動機構30とを備えている。基台本体28は、上面28aを有している。基台本体28には、流入管14、第1流出管16及び第1流出管16がそれぞれ取り付けられている。基台本体28の上部には、密封カバー26が取り付けられている。基台本体28と密封カバー26とは、バルブ室32を形成している。

【0039】

図3に示すように上面28aには、流体入口28bが形成されている。流体入口28bは、基台本体28に取り付けられた流入管14と連通している。バルブ室32内には流入管14から冷媒(流体)が供給される。

40

【0040】

一方で、基台本体28には、弁座構成部材34(図2、図3、図7及び図15ないし図17参照)が取り付けられている。弁座構成部材34には、第1流出管16及び第2流出管18がそれぞれ取り付けられ、第1流出管16と連通する第1流体出口34aと、第2流出管18と連通する第2流体出口34bとが設けられている。流入管14からバルブ室32内に供給された流体は、第1流体出口34aから第1流出管16へ流出し、あるいは第2流体出口34bから第2流出管18へ流出する。

【0041】

図2に示すように、モータ24は、ステータ36と、駆動マグネット38が取り付けら

50

れたロータ 40 とを備えている。ステータ 36 は、密封カバー 26 を挟んでロータ 40 の周囲を取り囲むように配置されている。

【0042】

本実施形態において、ステータ 36 は、図 2 に示すようにコア部材 42 を備えている。ステータ 36 のコア部材 42 には、駆動コイル 37 として巻線が巻かれている。ステータ 36 に巻かれた駆動コイル 37 (巻線) の一端は、不図示のモータ端子の一端に絡げて繋がれている。不図示のモータ端子は、不図示のコネクタ、あるいは基板等と電氣的に接続されることで、ステータ 36 に電力を供給する。

【0043】

図 2 及び図 3 に示すように、ロータ 40 は、駆動マグネット 38 と、駆動側歯車 46 と、支軸 48 とを備えている。支軸 48 には、駆動側歯車 46 と駆動マグネット 38 とが支軸 48 に対して回転可能に取り付けられている。駆動マグネット 38 は、駆動側歯車 46 に取り付けられている。支軸 48 の上端は、密封カバー 26 に形成された軸受部 26a に支持され、支軸 48 の下端は、基台本体 28 に形成された軸受部 28c に支持されている。本実施形態では、ステータ 36 (駆動コイル 37) が励磁されると、ロータ 40 は駆動マグネット 38 により支軸 48 を回転中心としてバルブ室 32 内で回転するように構成されている。

【0044】

<<< 弁体駆動機構の概要 >>>

図 3 ないし図 12 を参照して弁体駆動機構 30 の構成について説明する。図 3 及び図 4 に示すように、弁体駆動機構 30 は、モータ 24 と、駆動側歯車 46 と、従動側歯車 50 と、動力伝達切換部 52 とを備えている。動力伝達切換部 52 は、後述するが駆動側歯車 46 と従動側歯車 50 との間における動力伝達を、動力を伝達する動力伝達状態と、動力を伝達しない動力非伝達状態とに切換可能に構成されている。本実施形態において動力伝達切換部 52 は、後述する駆動側歯車 46 の凸部 46b と回転規制部 62 とを備えている。

【0045】

図 5 及び図 6 に示すように駆動側歯車 46 は、下端部に歯車部 46a が形成されている。歯車部 46a の上方には複数の凸部 46b が形成されている。駆動側歯車 46 の円周方向において、凸部 46b に対応する歯車部 46a の歯は、ロック回避歯 46c として構成されている。

【0046】

複数の凸部 46b は、駆動側歯車 46 の本体 46d から駆動側歯車 46 の半径方向外側に突出している。本実施形態において、凸部 46b は一例として平板状に形成されている。尚、凸部 46b の形状は平板状に限定されるものではなく、後述する回転規制部 62 と係合可能な形状であればよい。本実施形態において、複数の凸部 46b は、駆動側歯車 46 の円周方向において駆動マグネット 38 の N 極、または S 極に対応する位置にそれぞれ形成されている。

【0047】

本実施形態において駆動マグネット 38 の磁極の数は、一例として 8 極として構成されている。したがって、本実施形態では、凸部 46b は、駆動側歯車 46 において 4 箇所設けられている。具体的には凸部 46b は、駆動側歯車 46 において駆動側歯車 46 の円周方向に等間隔に設けられ、本実施形態において凸部 46b は 4 箇所形成されているので 90 度ごとに設けられている (図 18 ないし図 21 参照)。本実施形態において凸部 46b は、駆動側歯車 46 の歯車部 46a の歯の歯厚に対応する厚みに形成されている。

【0048】

図 6 を参照するに、本実施形態においてロック回避歯 46c の歯先円直径は d1 に設定されている。一方、歯車部 46a においてロック回避歯以外の歯の歯先円直径は d2 に設定されている。本実施形態では、歯先円直径 d1 は歯先円直径 d2 よりも小さくなるように設定されている。尚、図 6 における一点鎖線の円は、ロック回避歯 46c の歯先円直径を図示しており、二点鎖線の円はロック回避歯 46c 以外の歯の歯先円直径を図示してい

10

20

30

40

50

る。

【 0 0 4 9 】

次いで、駆動側歯車 4 6 に対して従動回転する従動側歯車 5 0 の側の構成について説明する。図 2 に示すように、従動側歯車 5 0 の半径方向中心には、支軸 5 4 が挿入されている。従動側歯車 5 0 は支軸 5 4 に対して回転可能に構成されている。従動側歯車 5 0 の下方には弁体 5 6 が設けられている。本実施形態において弁体 5 6 は、従動側歯車 5 0 と一体に支軸 5 4 に対して回転可能に構成されている。弁体 5 6 の下方には弁座構成部材 3 4 が設けられている。弁座構成部材 3 4 の上面は弁座面 3 4 c として構成されている。

【 0 0 5 0 】

また、弁座構成部材 3 4 の中心には貫通孔 3 4 d が設けられ、支軸 5 4 が挿入されている。尚、図 4 において支軸 5 4 の図示を省略している。図 4 において、符号 R 1 が付された矢印は、駆動側歯車 4 6 における一方の回転方向である第 1 方向を示し、符号 R 2 が付された矢印は、駆動側歯車 4 6 における他方の回転方向である第 2 方向を示している。

【 0 0 5 1 】

従動側歯車 5 0 の上部には、保持部材 5 8 が取り付けられている。保持部材 5 8 には、支軸 5 4 が通されている。また、保持部材 5 8 は、上部にフランジ部 5 8 a が形成された円筒状の部材として構成され、筒状部 5 8 b に「付勢部材」としてのねじりばね 6 0 が通されて保持されている。また、従動側歯車 5 0 の上部には、レバー状の回転規制部 6 2 が取り付けられている。

【 0 0 5 2 】

< < < 従動側歯車について > > >

図 4、図 7 ないし図 1 0 を参照するに、従動側歯車 5 0 には、外周部分に円周方向に沿って連続的に複数の歯が形成された噛合部 5 0 a と、歯が形成されていない非噛合部 5 0 b とが形成されている。また、従動側歯車 5 0 の外周部分において、噛合部 5 0 a の第 2 方向 R 2 側の端部には、従動側歯車 5 0 の第 1 方向 R 1 側への回転を規制する第 1 回転規制部 5 0 c が設けられ、噛合部 5 0 a の第 1 方向 R 1 側の端部には、非噛合部 5 0 b が設けられている。

【 0 0 5 3 】

さらに、非噛合部 5 0 b において第 1 方向 R 1 側の端部には、「連れ回り防止部」としての第 2 回転規制部 5 0 k が設けられている。尚、図 8 及び図 9 において、符号 R 1 が付された矢印は、駆動側歯車 4 6 が第 1 方向に回転した際の従動側歯車 5 0 の従動回転方向を示し、符号 R 2 が付された矢印は、駆動側歯車 4 6 が第 2 方向に回転した際の従動側歯車 5 0 の従動回転方向を示している。尚、図 1 8 ないし図 2 1 において第 2 回転規制部 5 0 k の符号を省略している。

【 0 0 5 4 】

尚、本実施形態において、主に図 1 5 のステップ S 0 に示すように、駆動側歯車 4 6 の基準円直径と従動側歯車 5 0 の基準円直径とを比べると、従動側歯車 5 0 の基準円直径の方が大きく形成されている。さらに、駆動側歯車 4 6 の歯車部 4 6 a の歯の数は、従動側歯車 5 0 の噛合部 5 0 a に形成された歯の数よりも少なく形成されている。したがって、駆動側歯車 4 6 の歯車部 4 6 a と従動側歯車 5 0 の噛合部 5 0 a とが噛合って回転する動力伝達状態において、モータ 2 4 の回転を従動側歯車 5 0 に減速させて伝達させることができるので、小さな動力源でも大きなトルクを得ることができ、後述する弁体 5 6 を確実に駆動させることができる。

【 0 0 5 5 】

また、図 7 ないし図 1 0 に示すように、従動側歯車 5 0 の中心部には、支軸 5 4 が挿入される貫通孔 5 0 d が設けられている。さらに、従動側歯車 5 0 の上面 5 0 p において貫通孔 5 0 d の周囲には、保持部材 5 8 の一部を受け入れて、保持部材 5 8 と係合する凹部 5 0 e が形成されている。凹部 5 0 e と係合した保持部材 5 8 は、支軸 5 4 とともに従動側歯車 5 0 の軸部を構成し、ねじりばね 6 0 を保持している。

【 0 0 5 6 】

加えて、従動側歯車 50 の上面 50 p において凹部 50 e を取り巻くように円弧状の保持部 50 f が設けられている。図 4 に示すように保持部 50 f は、ねじりばね 60 の一端 60 a と係合し、一端 60 a を保持するように構成されている。また、従動側歯車 50 の上面 50 p には、「孔部」としての貫通孔 50 g と、レバー回動規制部 50 h と、スリット部 50 q が設けられている。スリット部 50 q は、貫通孔 50 g と連通し、一例として従動側歯車 50 の半径方向内側に向かって貫通孔 50 g から延びている。本実施形態において、スリット部 50 q は、後述する回転規制部 62 の足部 62 h を挿入可能なサイズに設定されている。

【0057】

図 10 において、従動側歯車 50 の下面 50 r には、足部収容部 50 s が形成されている。足部収容部 50 s は、下面 50 r において、貫通孔 50 g 及びスリット部 50 q に連通している。足部収容部 50 s は、スリット部 50 q を通された回転規制部 62 の足部 62 h を、回動軸 62 a を支点に回動させた際、足部 62 h の回動を許容するように形成されている。本実施形態において、足部収容部 50 s は下面 50 r において貫通孔 50 g を中心として従動側歯車 50 の半径方向内側に延びる扇状の凹部として形成されている。本実施形態において下面 50 r に凹状の足部収容部 50 s を設けたので、足部 62 h が下面 50 r から突出することを防止でき、弁体駆動機構 30 の小型化を図ることができる。

【0058】

図 8、図 9 及び図 24 において、従動側歯車 50 には、上面 50 p から上方に突出するとともに半径方向外側に向かって突出する凸状部 50 n が形成されている。従動側歯車 50 の円周方向において凸状部 50 n の一方側には第 1 回転規制部 50 c が形成され、他方側には第 2 回転規制部 50 k が形成されている。凸状部 50 n において従動側歯車 50 の半径方向内側には、レバー回動規制部 50 h が形成されている。凸状部 50 n においてレバー回動規制部 50 h は、レバー状の回転規制部 62 の回動軸 62 a の一部及びレバー部 62 b の一部を受け入れるように半径方向外側に向かって凹状に形成されている。

【0059】

凸状部 50 n において半径方向外側に向かって凹状に形成された部位には、貫通孔 50 g の少なくとも一部が入り込んでいる。ここで、図 24 において符号 50 m が付された二点鎖線の円は、従動側歯車 50 の噛合部 50 a の歯の歯底円を示している。本実施形態において、貫通孔 50 g の一部が歯底円 50 m よりも半径方向外側に位置している。これにより、貫通孔 50 g を従動側歯車 50 の半径方向において外周に近い部位に配置することができ、後述する回転規制部 62 の足部 62 h の長さを長くすることができる。

【0060】

さらに、凸状部 50 n において、レバー回動規制部 50 h の第 1 方向 R1 側には逃げ部 50 t と、逃げ部 50 t の第 1 方向 R1 側に支持面 50 u が形成されている。図 24 に示すように、逃げ部 50 t は、凸状部 50 n において回転規制部 62 の回動軸 62 a と接触しないように従動側歯車 50 の半径方向外側にレバー回動規制部 50 h よりも凹むように構成されている。これにより、図 24 に示すように回転規制部 62 がレバー回動規制部 50 h と接触している状態において、回動軸 62 a と逃げ部 50 t との間には隙間 50 v が形成される。尚、図 18 ないし図 21 において隙間 50 v の図示を省略している。

【0061】

図 24 に示すように、本実施形態において、隙間 50 v を設けることで、レバー回動規制部 50 h と回動軸 62 a とを離間した状態とし、レバー回動規制部 50 h と回転規制部 62 の第 2 接触部 62 d との接触位置を回動軸 62 a から離れた位置とすることができる。

【0062】

ここで、逃げ部 50 t を設けない場合、回動軸 62 a とレバー回動規制部 50 h とが接触することになり、回動軸 62 a の製造上の寸法のバラツキにより、レバー部 62 b の先端位置が回動方向に対して不安定となる。その結果、駆動側歯車 46 の凸部 46 b との接触位置が不安定となり、動力伝達切換部 52 における動力非伝達状態の維持を不安定にさせる。本実施形態では、逃げ部 50 t が回動軸 62 a との間に隙間 50 v を形成するので

10

20

30

40

50

、回動軸 6 2 a の製造上の寸法のバラツキの影響を低減させることができ、レバー部 6 2 b の先端位置を安定させることができる。

【 0 0 6 3 】

支持面 5 0 u は、貫通孔 5 0 g の内周面の一部と面一の面として形成され、貫通孔 5 0 g から貫通孔 5 0 g の上部に位置する凸状部 5 0 n の上部まで延びている。したがって、回動軸 6 2 a は、軸線方向に沿って支持面 5 0 u に支持されている。

【 0 0 6 4 】

< < 回転規制部について > > >

図 1 1 を参照するに、回転規制部 6 2 は、回動軸 6 2 a と、レバー部 6 2 b と、足部 6 2 h とを備えている。レバー部 6 2 b には、第 1 接触部 6 2 c と、第 2 接触部 6 2 d と、ばね保持部 6 2 e とが設けられている。ばね保持部 6 2 e は、「付勢部材接触部」としてのばね接触部 6 2 f と、ばね脱落防止部 6 2 g とを備えている。

10

【 0 0 6 5 】

図 4 に示すように回転規制部 6 2 は従動側歯車 5 0 の上部に回動可能に取り付けられている。具体的には、従動側歯車 5 0 の貫通孔 5 0 g 及びスリット部 5 0 q (図 8) に回転規制部 6 2 の回動軸 6 2 a 及び足部 6 2 h が挿入されている。回転規制部 6 2 は従動側歯車 5 0 に対して回動軸 6 2 a を回動可能に構成されている。

【 0 0 6 6 】

符号 C 1 (図 2 4) が付された点は、回転規制部 6 2 の回動軸 6 2 a の回動中心を示している。本実施形態において、回転規制部 6 2 は、回動軸 6 2 a の回動中心 C 1 が従動側歯車 5 0 の歯底円 5 0 m の半径方向内側に位置するように、従動側歯車 5 0 に取り付けられている。

20

【 0 0 6 7 】

図 1 1 及び図 2 4 に示すように、本実施形態において、回動軸 6 2 a の軸線方向における一端側にレバー部 6 2 b が設けられ、他端側に足部 6 2 h が設けられている。本実施形態において、レバー部 6 2 b は回動軸 6 2 a から延びる円弧状のレバーとして形成されている。従動側歯車 5 0 に回転規制部 6 2 が取り付けられた際、レバー部 6 2 b において従動側歯車 5 0 の半径方向外側には第 2 接触部 6 2 d が形成されている。本実施形態において第 2 接触部 6 2 d は、従動側歯車 5 0 の円周方向に沿って延びる曲面として構成されている。レバー部 6 2 b の先端には、第 1 接触部 6 2 c 及びばね保持部 6 2 e が形成されている。

30

【 0 0 6 8 】

図 2 4 に示すように、回転規制部 6 2 のレバー部 6 2 b のばね保持部 6 2 e のばね接触部 6 2 f には、ねじりばね 6 0 の他端 6 0 b が接触し、ねじりばね 6 0 の他端 6 0 b に押圧されている。ばね保持部 6 2 e においてばね脱落防止部 6 2 g は、ねじりばね 6 0 の他端 6 0 b を挟んで、ばね接触部 6 2 f の反対側に設けられている。ばね脱落防止部 6 2 g は、ばね接触部 6 2 f と接触しているねじりばね 6 0 の他端 6 0 b が回転規制部 6 2 の回動状態によりばね接触部 6 2 f から離間した際、ねじりばね 6 0 の他端 6 0 b がばね保持部 6 2 e から脱落することを防止する。したがって、簡素な構成でねじりばね 6 0 を保持できる。

40

【 0 0 6 9 】

本実施形態において、ばね接触部 6 2 f はレバー部 6 2 b の先端に設けられている。ここで、ばね接触部 6 2 f を付勢するねじりばね 6 0 の付勢力は、図 2 4 における時計回り方向の回転モーメントを回転規制部 6 2 に与える。この回転モーメントは、回動軸 6 2 a の中心 C 1 からばね接触部 6 2 f までの距離とねじりばね 6 0 の付勢力により大きさが決定される。本実施形態では、ばね接触部 6 2 f をレバー部 6 2 b の先端に設けることで、ねじりばね 6 0 の付勢力が小さくても大きなトルクを得ることができる。これにより、回転規制部 6 2 のレバー部 6 2 b が凸部 4 6 b と離間した際、ねじりばね 6 0 の付勢力によりレバー部 6 2 b の先端を、凸部 4 6 b と接触する前の位置である、レバー回動規制部 5 0 h に規制された位置に確実に戻すことができる。

50

【 0 0 7 0 】

本実施形態において、回転規制部 6 2 は、レバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d が従動側歯車 5 0 のレバー回動規制部 5 0 h と接触してレバー回動規制部 5 0 h を押圧するように、ねじりばね 6 0 の付勢力を受けている。つまり、回転規制部 6 2 のレバー部 6 2 b は、ねじりばね 6 0 の付勢力により、従動側歯車 5 0 の半径方向外側に向かって付勢され、第 2 接触部 6 2 d とレバー回動規制部 5 0 h とが接触する位置で半径方向外側への回動を規制されている。

【 0 0 7 1 】

これに対し、第 2 接触部 6 2 d をねじりばね 6 0 の付勢力に抗して従動側歯車 5 0 の半径方向内側に向かって押圧すると、回転規制部 6 2 は回動軸 6 2 a を中心として従動側歯車 5 0 の半径方向内側に向かって回動する。第 2 接触部 6 2 d に対する半径方向内側への押圧を解除すると、レバー部 6 2 b はねじりばね 6 0 の付勢力により第 2 接触部 6 2 d とレバー回動規制部 5 0 h とが接触する位置まで回動して戻る。

10

【 0 0 7 2 】

図 2 4 において、符号 F 1 が付された矢印は、ねじりばね 6 0 がばね接触部 6 2 f を付勢する方向を示している。本実施形態において、回転規制部 6 2 の足部 6 2 h は、ねじりばね 6 0 の他端 6 0 b における付勢方向 F 1 に対して反対の方向に向けて回動軸 6 2 a から延びている。具体的には、足部 6 2 h は、従動側歯車 5 0 の半径方向内側方向に回動軸 6 2 a から延びている。ここで、付勢方向 F 1 に対する反対の方向とは付勢方向 F 1 を 1 8 0 度反転させた方向だけでなく、力のベクトル成分として付勢方向 F 1 に対して反対の方向のベクトル成分を含むものも反対の方向とする。

20

【 0 0 7 3 】

図 2 5 において、ねじりばね 6 0 がばね接触部 6 2 f を付勢すると、回転規制部 6 2 は、回動軸 6 2 a の軸線方向における中心 C 2 を中心に図 2 5 における時計回り方向に回動しようとする。しかしながら、本実施形態において、回転規制部 6 2 が時計回り方向に回動しようとする、付勢方向 F 1 と反対の方向に向けて延びる足部 6 2 h は、足部収容部 5 0 s に押し付けられることになり、回動軸 6 2 a の倒れを抑制し、回転規制部 6 2 の回動を規制する。さらに、支持面 5 0 u も足部 6 2 h と同様に、回転規制部 6 2 の回動を規制し、回動軸 6 2 a を支持することで回動軸 6 2 a が時計回り方向に倒れることを規制する。

30

【 0 0 7 4 】

また、足部 6 2 h を従動側歯車 5 0 の半径方向内側方向に回動軸 6 2 a から延びるように構成したことにより、足部 6 2 h を従動側歯車 5 0 の半径方向外側方向に延ばした場合に比べて足部 6 2 h の長さを長くすることができる。その結果、回動軸 6 2 a を倒れ難くすることができる。

【 0 0 7 5 】

< < 弁体について > >

図 7、図 1 3 (A) 及び図 1 3 (B) を参照して弁体 5 6 について説明する。図 1 3 (A) 及び図 1 3 (B) に示すように、弁体 5 6 は円盤状の部材として構成されている。弁体 5 6 の中央部には、貫通孔 5 6 a が設けられている。貫通孔 5 6 a には、支軸 5 4 が挿入される。弁体 5 6 の下面は、弁座構成部材 3 4 の弁座面 3 4 c と摺動する摺動面 5 6 b として構成されている。弁体 5 6 において摺動面 5 6 b の一部が切り取られ、切り欠き部 5 6 c として構成されている。

40

【 0 0 7 6 】

図 1 3 (B) に示すように、切り欠き部 5 6 c は、弁体 5 6 の摺動面 5 6 b に対して上方側に凹んだ形状を成している。尚、切り欠き部 5 6 c には 2 箇所の貫通孔 5 6 d が設けられている。本実施形態では、一例として貫通孔 5 6 d には、従動側歯車 5 0 の下面から突出する不図示のボスが挿入され、従動側歯車 5 0 と弁体 5 6 とを一体に回転可能とするように構成されている。

【 0 0 7 7 】

50

また、弁体 5 6 には、上下方向に貫通し、摺動面 5 6 b において開口するオリフィス 5 6 e が設けられている。本実施形態において、オリフィス 5 6 e は、流体の経路において第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b よりも幅が狭い部位を有している。尚、より好ましくは、オリフィス 5 6 e は、流体の経路において幅が最も狭い部位を有している。

【 0 0 7 8 】

以上が、バルブ駆動装置 1 0 及び弁体駆動機構 3 0 の主要な構成であり、以下において、弁体駆動機構 3 0 による弁体 5 6 の流体の制御、及び駆動側歯車 4 6 と従動側歯車 5 0 との動力伝達状態、動力非伝達状態について順次説明する。

【 0 0 7 9 】

< < < 弁体による流体制御について > > >

10

図 1 4 ないし図 1 7 を参照して、流体入口 2 8 b から第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b の少なくとも一方への流体の流量制御について説明する。図 1 5 のステップ S 0 において、駆動側歯車 4 6 は従動側歯車 5 0 に対して原点位置に位置している。尚、原点位置における駆動側歯車 4 6 の歯と従動側歯車 5 0 の歯との関係については後述する。

【 0 0 8 0 】

図 1 5 に示すようにステップ S 0 (原点位置) において、弁体 5 6 の切り欠き部 5 6 c は、第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b の上方に位置している。したがって、弁体 5 6 が第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b を閉じていない状態であるので、第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b は開口した状態にある。これにより、流体入口 2 8 b からバルブ室 3 2 内に供給された流体は、第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b を通して第 1 流出管 1 6 及び第 2 流出管 1 8 へ流出する (図 1 4 の開閉モード参照) 。

20

【 0 0 8 1 】

次いで、モータ 2 4 を回転駆動させて、ロータ 4 0、ひいては駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 に回転させる。この際、駆動側歯車 4 6 と噛み合う従動側歯車 5 0 も従動回転 (図 1 5 における時計周り方向) し、ステップ S 1 (図 1 5 の中央の図) の状態に移行する。従動側歯車 5 0 の従動回転により、弁体 5 6 は弁座構成部材 3 4 に対して、摺動面 5 6 b が弁座面 3 4 c に密着状態で図 1 5 における時計回り方向に摺動する。ステップ S 1 においても、切り欠き部 5 6 c が第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b の上方に位置しているので、第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b は開口した状態、すなわち、図 1 4 における開モードとなる。

30

【 0 0 8 2 】

図 1 5 の下の図に示すように、駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 にさらに回転させるとステップ S 1 の状態からステップ S 2 の状態に移行する。この状態では、第 1 流体出口 3 4 a の上方にオリフィス 5 6 e が位置し、切り欠き部 5 6 c は第 2 流体出口 3 4 b の上方に位置している。第 1 流体出口 3 4 a は、オリフィス 5 6 e により第 1 流体出口 3 4 a から流出する流体の流量が制限された状態となる。

【 0 0 8 3 】

つまり、ステップ S 0 及びステップ S 1 のように完全に開口した状態の第 1 流体出口 3 4 a から流出する流体の流量に比べてオリフィス 5 6 e により制限された状態の第 1 流体出口 3 4 a から流出する流体の流量は少なくなる。つまり、図 1 4 のステップ S 2 における微小開モードとなる。第 2 流体出口 3 4 b は、開口した状態であるので、開モードとなる。

40

【 0 0 8 4 】

次いで、図 1 6 の上の図に示すように、駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 にさらに回転させるとステップ S 2 の状態からステップ S 3 の状態に移行する。この状態では、オリフィス 5 6 e は、第 1 流体出口 3 4 a の上方の位置から外れている。第 1 流体出口 3 4 a は、弁体 5 6 の摺動面 5 6 b に覆われて閉じられている。したがって、第 1 流体出口 3 4 a は閉モード (図 1 4) となり、バルブ室 3 2 から第 1 流出管 1 6 への流体の経路が遮られる。一方、第 2 流体出口 3 4 b の上方には切り欠き部 5 6 c が位置している。したがって、第 2 流体出口 3 4 b は開口しており、開モード (図 1 4) となる。

50

【 0 0 8 5 】

次いで、図 1 6 の中央の図に示すように、駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 にさらに回転させるとステップ S 3 の状態からステップ S 4 の状態に移行する。この状態では、第 1 流体出口 3 4 a は、弁体 5 6 の摺動面 5 6 b に覆われて閉じられている。したがって、第 1 流体出口 3 4 a は、ステップ S 3 から継続して閉モード（図 1 4 ）状態を維持し、バルブ室 3 2 から第 1 流出管 1 6 への流体の経路が遮られた状態を維持している。

【 0 0 8 6 】

さらに、第 2 流体出口 3 4 b の上方にはオリフィス 5 6 e が位置している。したがって、第 2 流体出口 3 4 b は、オリフィス 5 6 e により第 2 流体出口 3 4 b から流出する流体の流量が制限された状態であり、図 1 4 のステップ S 4 における微小開モードとなる。

10

【 0 0 8 7 】

次いで、図 1 6 の下の図に示すように、駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 にさらに回転させるとステップ S 4 の状態からステップ S 5 の状態に移行する。ステップ S 5 の状態では、第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b は、弁体 5 6 の摺動面 5 6 b に覆われて閉じた状態となる。つまり、図 1 4 のステップ S 5 における閉モードとなる。この状態では、バルブ室 3 2 から第 1 流出管 1 6 及び第 2 流出管 1 8 への流体の経路が遮られた状態となる。

【 0 0 8 8 】

次いで、図 1 7 に示すように、駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 にさらに回転させるとステップ S 5 の状態からステップ S 6 の状態に移行する。ステップ S 6 の状態では、再度、切り欠き部 5 6 c が第 1 流体出口 3 4 a の上方に位置する。したがって、第 1 流体出口 3 4 a は完全に開いた状態となり、図 1 4 における開モードとなる。一方、第 2 流体出口 3 4 b は、弁体 5 6 の摺動面 5 6 b に覆われて閉じた状態を維持するので、バルブ室 3 2 から第 2 流出管 1 8 への流体の経路が遮られた状態を維持する。つまり、図 1 4 のステップ S 6 において閉モードとなる。

20

【 0 0 8 9 】

本実施形態では、モータ 2 4 により弁体 5 6 を弁座構成部材 3 4 に対して回転させることで、第 1 流体出口 3 4 a 及び第 2 流体出口 3 4 b をそれぞれ開いた状態、微小に開いた状態、閉じた状態と切り換えることができ、バルブ室 3 2 から第 1 流出管 1 6 及び第 2 流出管 1 8 のそれぞれに流出する流体の流量を調整することができる。

30

【 0 0 9 0 】

< < < 動力伝達切換部における動力伝達状態から動力非伝達状態への切換について > > >

図 1 8 及び図 1 9 において弁体駆動機構 3 0 の動力伝達切換部 5 2 の原点位置復帰動作について説明する。ステップ S 7 において、駆動側歯車 4 6 は第 2 方向 R 2 に回転している。ステップ S 7 の状態では、駆動側歯車 4 6 の歯車部 4 6 a は従動側歯車 5 0 の噛合部 5 0 a と噛合っている。尚、ステップ S 7 は、駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 側に回転させて従動側歯車 5 0 を従動回転させた後、回転方向を第 2 方向側に切り換えて、原点位置に戻る途中の状態である。

【 0 0 9 1 】

さらにステップ S 7 からステップ S 8 に移行すると、駆動側歯車 4 6 は従動側歯車 5 0 に対して原点位置に戻る。ここで、原点位置とは、駆動側歯車 4 6 の歯車部 4 6 a と従動側歯車 5 0 の噛合部 5 0 a との噛合状態が解除され、歯車部 4 6 a が従動側歯車 5 0 の非噛合部 5 0 b 内に位置している状態である。この状態において、駆動側歯車 4 6 が第 2 方向に回転した場合、駆動側歯車 4 6 から従動側歯車 5 0 への動力伝達が行なれない動力非伝達状態となる。

40

【 0 0 9 2 】

具体的には、ステップ S 7 ないしステップ S 1 2 の図を参照するに、駆動側歯車 4 6 が第 2 方向 R 2 側に回転すると、4 つの凸部 4 6 b も第 2 方向 R 2 に回転する。ステップ S 7 からステップ S 9 に進むにつれ、回転規制部 6 2 の第 2 接触部 6 2 d と対向している凸部 4 6 b は、第 2 方向 R 2 側への回転に伴って第 2 接触部 6 2 d に接近し、ステップ S 9

50

において第２接触部６２ｄと接触する。

【００９３】

駆動側歯車４６が第２方向Ｒ２にさらに回転すると、第２接触部６２ｄと接触した凸部４６ｂも第２方向Ｒ２側に回転しようとする。この際、凸部４６ｂは、ステップＳ１０及びステップＳ１１に示すようにねじりばね６０の付勢力に抗して第２接触部６２ｄを押圧する。その結果、回転規制部６２は、回転軸６２ａを中心として従動側歯車５０の半径方向内側に向けて回転する。

【００９４】

その後、ステップＳ１１及びステップＳ１２に示すように、駆動側歯車４６がさらに第２方向Ｒ２に回転すると、第２接触部６２ｄを押圧していた凸部４６ｂが、第２接触部６２ｄから離間する。その結果、回転規制部６２は、ねじりばね６０の付勢力により半径方向外側に向かって回転し、第２接触部６２ｄが従動側歯車５０のレバー回転規制部５０ｈと接触する位置まで回転する。

【００９５】

本実施形態において、駆動側歯車４６の歯車部４６ａが、従動側歯車５０の非噛合部５０ｂ内に位置している状態で、第２方向Ｒ２側に駆動側歯車４６を回転させると、凸部４６ｂが回転規制部６２の第２接触部６２ｄと間欠的に接触と離間とを繰り返す一方で、歯車部４６ａは非噛合部５０ｂ内で空転し続ける。したがって、動力非伝達状態における駆動側歯車４６の歯と従動側歯車５０の歯とが不用意に接触することを防止でき、歯同士が衝突した際の衝突音の発生を防止できる。

【００９６】

歯車部４６ａが非噛合部５０ｂ内で空転し続けることにより、駆動側歯車４６の歯車部４６ａと従動側歯車５０の噛合部５０ａとの噛合状態が解除された状態が継続する。その結果、駆動側歯車４６から従動側歯車５０へはモータ２４の動力が伝達されない動力非伝達状態が維持される。したがって、モータ２４において脱調が生じる虞を低減でき、脱調を起因とする騒音を抑制することができる。

【００９７】

<<<第２回転規制部について>>>

図２３（Ａ）及び図２３（Ｂ）を参照して、第２回転規制部５０ｋについて説明する。図２３（Ａ）及び図２３（Ｂ）は、ステップＳ１０からステップＳ１１までの間における駆動側歯車４６と従動側歯車５０との関係を示している。図２３（Ａ）において、凸部４６ｂが回転規制部６２の第２接触部６２ｄと接触し、第２接触部６２ｄを押圧する際、凸部４６ｂは、第２方向Ｒ２側に回転することから、第２接触部６２ｄを図２３（Ａ）における反時計回り方向へ回転するように押圧する。

【００９８】

ここで、凸部４６ｂにより押圧された第２接触部６２ｄは、従動側歯車５０とともに図２３（Ａ）及び図２３（Ｂ）における反時計回り方向に回転しようとする。本実施形態において従動側歯車５０には、非噛合部５０ｂの第１方向Ｒ１方向側に第２回転規制部５０ｋが設けられている。従動側歯車５０が第２接触部６２ｄとともに図２３（Ａ）における反時計回り方向に回転すると、第２回転規制部５０ｋは非噛合部５０ｂ内に位置する駆動側歯車４６の歯車部４６ａの歯と接触する（図２３（Ａ））。

【００９９】

第２回転規制部５０ｋが歯車部４６ａの歯と接触すると、従動側歯車５０の図２３（Ａ）及び図２３（Ｂ）における反時計回り方向への回転が規制される。さらに、この状態で駆動側歯車４６が第２方向Ｒ２側への回転を継続しても、第２回転規制部５０ｋが歯車部４６ａのいずれかの歯と接触した状態（図２３（Ｂ））を保つので、従動側歯車５０の回転規制状態が維持される。これにより、駆動側歯車４６の歯車部４６ａが、非噛合部５０ｂ内において空転することができ、動力非伝達状態を維持できる。

【０１００】

<<<第２接触部について>>>

10

20

30

40

50

さらに、図 26 (A) 及び図 26 (B) において、第 2 接触部 62d を曲面として構成した利点について説明する。図 26 (A) は、第 2 接触部を直線状に形成した回転規制部 66 を示している。回転規制部 66 は、回動軸 66a と、レバー部 66b と、第 2 接触部 66c とを備えている。図 26 (A) は、直線状のレバー部 66b を有する回転規制部 66 の回動状態の変位を示し、図 26 (B) は本実施形態に係る回転規制部 62 の回動状態の変位を示している。

【0101】

図 26 (A) において、直線状の第 2 接触部 66c は、凸部 46b と接触すると従動側歯車 50 の半径方向内側に回動する。第 2 接触部 66c と接触した凸部 46b は、直線状の第 2 接触部 66c に沿って第 2 方向 R2 側に回動する。この際、直線状の第 2 接触部 66c は凸部 46b と離間する直前まで従動側歯車 50 の半径方向内側に押し込まれた状態となる。凸部 46b が第 2 接触部 66c と離間すると、回転規制部 66 は、不図示のねじりばね 60 の付勢力により第 2 接触部 66c がレバー回動規制部 50h と接触する位置まで回動量 W1 分回動する。尚、図 26 (A) における二点鎖線は、レバー回動規制部 50h と接触する第 2 接触部 66c と、その状態における凸部 46b の位置を模式的に示している。

10

【0102】

一方、図 26 (B) において、曲面として構成された第 2 接触部 62d は、凸部 46b と接触すると、従動側歯車 50 の半径方向内側へ回動させられる。駆動側歯車 46 が第 2 方向 R2 側に回動すると、凸部 46b は第 2 接触部 62d と摺動しつつ移動する。この際、第 2 接触部 62d は従動側歯車 50 の円周方向に沿った曲面であるので、凸部 46b の第 2 方向 R2 側の回動とともに、従動側歯車 50 の半径方向内側に押し込まれた状態から半径方向外側へと徐々に戻る。そして、凸部 46b が第 2 接触部 62d から離間すると、第 2 接触部 62d がレバー回動規制部 50h と接触する位置まで回動量 W2 分戻る。尚、図 26 (B) における二点鎖線は、レバー回動規制部 50h と接触する第 2 接触部 62d と、その状態における凸部 46b の位置を模式的に示している。

20

【0103】

ここで、回転規制部 62 は凸部 46b が第 2 接触部 62d から離間する前の状態から半径方向外側に向かって回動を開始しているので、回転規制部 66 の回動量 W1 に比べて凸部 46b が第 2 接触部 62d と離間した際における半径方向外側への回動量 W2 を小さくすることができる。その結果、第 2 接触部 62d がレバー回動規制部 50h と接触する際における衝撃を和らげることができ、衝撃音（騒音）を抑制できる。

30

【0104】

<<< 動力非伝達状態から動力伝達状態への切替について >>>

次いで、図 20 及び図 21 において動力非伝達状態から動力伝達状態への切替について説明する。本実施形態において、ステップ S13 に示すように、駆動側歯車 46 の歯車部 46a が従動側歯車 50 の非噛合部 50b 内に位置している状態、つまり動力非伝達状態において、駆動側歯車 46 を原点位置に合わせる。尚、駆動側歯車 46 の原点位置決めは、ステータ 36 を所定の励磁パターンで励磁することにより行われる。

【0105】

40

ステップ S14 において駆動側歯車 46 が第 1 方向 R1 側の回転を開始すると、凸部 46b が回転規制部 62 の第 1 接触部 62c と接触し、回転規制部 62、ひいては従動側歯車 50 を図 20 における時計回り方向に押圧する。ここで、第 1 接触部 62c と接触する凸部 46b は、第 1 接触部 62c と交差する方向において回動軸 62a の側に向けて第 1 接触部 62c を押圧するので、回転規制部 62 は回動することができない。その結果、従動側歯車 50 は、回転規制部 62 の第 1 接触部 62c を介して凸部 46b に押圧されて、図 20 における時計回り方向に回転する。

【0106】

これにより、ステップ S15 に示すように、駆動側歯車 46 の歯車部 46a の歯が従動側歯車 50 の非噛合部 50b から抜け出て噛合部 50a の歯と噛合いを開始する。これに

50

より動力伝達切換部 5 2 は、動力非伝達状態から動力伝達状態へと切り換わる。さらに、駆動側歯車 4 6 が第 1 方向 R 1 側に回転すると、ステップ S 1 6 に示すように歯車部 4 6 a の歯と噛合部 5 0 a との歯の噛合により従動側歯車 5 0 は図 2 1 における時計回り方向への回転を継続する。

【 0 1 0 7 】

さらにステップ S 1 7 に示すように駆動側歯車 4 6 を第 1 方向 R 1 側に回転させることで、従動側歯車 5 0 を図 2 1 における時計回り方向に回転させることができ、弁体 5 6 におけるステップ S 1 からステップ S 6 までの動作を実行することができる。

【 0 1 0 8 】

次いで図 2 2 を参照して、原点位置（図 2 0 のステップ S 1 3 の状態）における駆動側歯車 4 6 と従動側歯車 5 0 との関係について説明する。本実施形態において、駆動側歯車 4 6 が原点位置に位置すると、凸部 4 6 b は回転規制部 6 2 の第 1 接触部 6 2 c に対応する位置に位置する。ここで、駆動側歯車 4 6 の円周方向において凸部 4 6 b に対応する位置には、ロック回避歯 4 6 c が形成されている。

【 0 1 0 9 】

図 2 2 において、二点鎖線で示す円弧は、駆動側歯車 4 6 の歯車部 4 6 a におけるロック回避歯 4 6 c 以外の歯の歯先円を図示している。図 2 2 において駆動側歯車 4 6 が原点位置に位置した状態では、従動側歯車 5 0 の噛合部 5 0 a と非噛合部 5 0 b との境目の歯 5 0 j は、ロック回避歯 4 6 c 以外の歯の歯先円と干渉する位置に位置している。

【 0 1 1 0 】

この状態において、ロック回避歯 4 6 c の位置にロック回避歯 4 6 c 以外の歯が配置されている場合、駆動側歯車 4 6 が第 1 方向に回転しようとする際、従動側歯車 5 0 の歯 5 0 j とロック回避歯 4 6 c の位置に配置されたロック回避歯 4 6 c 以外の歯とが接触して駆動側歯車 4 6 と従動側歯車 5 0 とがロック状態となる場合がある。

【 0 1 1 1 】

本実施形態では、駆動側歯車 4 6 が原点位置に位置する際、従動側歯車 5 0 の歯 5 0 j に、駆動側歯車 4 6 のロック回避歯 4 6 c が近接するように配置している。これにより、ロック回避歯 4 6 c の歯先円はロック回避歯 4 6 c 以外の歯先円よりも小さいので、従動側歯車 5 0 の歯 5 0 j と駆動側歯車 4 6 のロック回避歯 4 6 c との間に隙間 6 4 を設けることができる。隙間 6 4 が形成されることにより、駆動側歯車 4 6 と従動側歯車 5 0 とのロック状態を回避できる。その結果、動力伝達切換部 5 2 において駆動側歯車 4 6 と従動側歯車 5 0 との動力非伝達状態から動力伝達状態への切換を円滑に行うことができ、異常動作（励磁パターンに対する駆動側歯車 4 6 の歯車部 4 6 a の位置のずれ）や動作不良の発生を抑制できる。

【 0 1 1 2 】

上述したように、本実施形態において、動力伝達切換部 5 2 における回転規制部 6 2 は、駆動側歯車 4 6 が第 1 方向に回転した場合、従動側歯車 5 0 の回転を許容し、駆動側歯車 4 6 が第 2 方向に回転した場合、従動側歯車 5 0 の回転を規制するように構成されている。つまり、クラッチ機構として構成されている。本実施形態における回転規制部 6 2 を既知のクラッチ機構の構成を利用することで、設計時間の短縮及びコストダウンを図ることができる。

【 0 1 1 3 】

本実施形態における回転規制部 6 2 は、駆動側歯車 4 6 が第 1 方向に回転した際、駆動側歯車 4 6 から従動側歯車 5 0 へ動力を伝達させ、駆動側歯車 4 6 が第 2 方向に回転した際、駆動側歯車 4 6 から従動側歯車 5 0 への動力伝達を切断するので、駆動側歯車 4 6 の回転方向を切り換えるだけで、動力伝達状態を切り換えることができ、回転規制部 6 2 の構成を簡素化することができる。

【 0 1 1 4 】

< 異物進入抑制部 > 図 2 7 ~ 図 3 1

次に、バルブ駆動装置 1 0 がその内部を流れる流体が銅粉等の異物を含む流体経路に設

10

20

30

40

50

置される場合に、弁体駆動機構 30 の動力伝達切換を実行する部分（動力伝達切換部 52）に異物が入って動作不良になる虞を低減できるようにするために設ける異物進入抑制部の具体的な構造を詳しく説明する。

図 27 及び図 29 は、本発明の実施形態に係る異物進入抑制部を備える弁体駆動機構 30 の上方から見た斜視図である。本実施形態において、回転規制部 62 のレバー部 62b は、駆動側歯車 46 の回転移動する凸部 46b と接触する動作と、ねじりばね 60 の前記付勢力に抗して回転してレバー回転規制部 50h との接触位置から離れる動作をする。その動作をするレバー部 62b とレバー回転規制部 50h との間を成す領域 53 を覆う異物進入抑制部 63 を備えている。

【0115】

領域 53 は、レバー部 62b の第 2 接触部 62d とレバー回転規制部 50h との互いの対向する面で作られる領域である（後述する図 33 も参照）。この領域 53 はレバー 62b が回転してレバー回転規制部 50h との接触位置から離れると、前記領域の開口面積が大きくなるので、バルブ駆動装置 10 内を流れる液体中に銅粉等の異物が含まれていると、この異物が領域 53 内に入り込む虞がある。

【0116】

本実施形態では、上記の通り、異物進入抑制部 63 が領域 53 を覆うように設けられている。この異物進入抑制部 63 により、バルブ駆動装置 10 が銅粉等の異物を含む流体経路に設置された場合でも、前記異物が領域 53 に進入することを抑制することが可能となる。これにより、レバー部 62b がレバー回転規制部 50h との本来の前記接触位置まで戻れなくなる状態になる虞を低減することができる。以って、動力伝達切換部 52 が前記異物によって動作不良を起こす虞を低減することができる。

【0117】

図 30 に基づいて、本実施形態の異物進入抑制部 63 の構造の一例を説明する。この異物進入抑制部 63 は、回転規制部 62 のレバー部 62b に一体的に設けられている。具体的には、異物進入抑制部 63 は、レバー部 62b の第 2 接触部 62d の同図における上方の位置に、領域 53 を同図の上方から覆うように傘形状に張り出して設けられている。

図 28 に表したように、異物進入抑制部 63 の裏面 63b は、凸状部 50n の頂面 51 とクリアランス g を持って対向している。図 28 ではクリアランス g を図面で視認し易くするために大きめに表してあるが、異物進入抑制の観点からは、このクリアランス g は可能な範囲で小さいことが好ましい。尚、ばね保持部 62e は、図 11 の構造におけるばね脱落防止部 62g が除かれた構造になっている。

このように、異物進入抑制部 63 は、レバー部 62b に設けられているので、構造簡単及び製造容易にして異物の進入を抑制することができる。

【0118】

図 31 (A) (B) に基づいて、本実施形態の異物進入抑制部 63 の大きさ（サイズ）について説明する。本実施形態では、異物進入抑制部 63 は、レバー部 62b がレバー回転規制部 50h に接している状態（同図 (A)）において、レバー回転規制部 50h の対応する位置となる外郭線 53 から従動側歯車 50 の半径方向内側に位置する（半径方向外側に出ない）形状に形成されている。従動側歯車 50 の外郭線 83 の外側には、他の部材が配置されている場合が通常であるので、この「他の部材」に干渉しないように異物進入抑制部 63 の大きさの上限が規定されている。

具体的には、図 31 (A) では、凸状部 50n の頂面 51 のほとんどが異物進入抑制部 63 によって同図における上から覆われている。図 31 (B) は、駆動側歯車 46 の凸部 46b に押されてレバー部 62b がねじりばね 60 の前記付勢力に抗して回転した状態であるが、この回転した状態でも頂面 51 が少し露呈する程度である。よって異物が領域 53 に入り込む虞は少ない。

【0119】

異物進入抑制部 63 の大きさは、図 31 (A) (B) に表したように大きく形成できない場合は、それより小さくすることが可能である。この場合、異物進入抑制部 63 は、レ

10

20

30

40

50

バー部 6 2 b の前記接触位置及び前記接触位置から離れた位置のいずれの位置においても連続して領域 5 3 を覆う形状に形成されているのが好ましい。即ち、図 3 1 (A) (B) のように、領域 5 3 の部分を大きくはみ出して覆っていないなくても、レバー部 6 2 b が回転して領域 5 3 の開口面積が最大になった状態 (図 3 1 (B)) において、この状態の領域 5 3 を覆う大きさであれば、異物が入るのを抑制することができるからである。

【 0 1 2 0 】

尚、異物進入抑制部 6 3 の大きさとして、レバー部 6 2 b がレバー回転規制部 5 0 h に接している状態 (同図 (A)) において、この状態の領域 5 3 を覆う大きさ (最小の大きさ) 以上であればよい。言い換えると、レバー部 6 2 b が回転して領域 5 3 の開口面積が最大になった状態 (図 3 1 (B)) においては、この状態の領域 5 3 を一部覆っていない大きさであってもよい。前記「最小の大きさ」でも、領域 5 3 への異物進入に対する抑制効果は、異物進入抑制部 6 3 が全く設けられていない構造のものよりは有ると言えるので、小さく形成したい場合はその程度の大きさでもよい。

【 0 1 2 1 】

< 異物進入抑制部の異なる実施形態 > 図 3 2

図 3 2 に基づいて、異物進入抑制部 1 6 3 の異なる実施形態の一例を説明する。図 2 7 乃至図 3 1 の実施形態では、異物進入抑制部 6 3 は、レバー部 6 2 b に一体に設けられている構造を説明したが、レバー部 6 2 b とは別に設けることもできる。図 3 2 の実施形態では、異物進入抑制部 1 6 3 は、保持部材 5 8 に一体に設けられている。保持部材 5 8 のフランジ部 5 8 a から領域 5 3 の上方に延設されて、領域 5 3 を覆って異物が進入するのを抑制している。

この異物進入抑制部 1 6 3 によっても、前記異物が領域 5 3 に進入することを抑制することが可能となる。これにより、レバー部 6 2 b がレバー回転規制部 5 0 h との本来の前記接触位置まで戻れなくなる状態になる虞を低減することができる。

尚、異物進入抑制部 1 6 3 は、レバー部 6 2 b に設ける構造として、保持部材 5 8 に設ける構造に限定されないことは勿論である。スペース的に可能であれば、専用の新たな部材として設置してもよい。

【 0 1 2 2 】

< 干渉回避部 > 図 3 3 ~ 図 3 5

次に、前記異物が領域 5 3 に入って前記動作不良になる虞を低減できるようにするために設ける干渉回避部の具体的な構造を詳しく説明する。

図 3 3 は、本発明の実施形態に係る干渉回避部を備える回転規制部 6 2 を有する弁体駆動機構 3 0 の要部を上方から見た平面図である。

図 3 3 (A) は、本実施形態において、回転規制部 6 2 のレバー部 6 2 b が凸状部 5 0 n のレバー回転規制部 5 0 h に接触しており、レバー部 6 2 b が回転前の状態を示す。即ち、第 2 方向 R 2 に回転する駆動側歯車 4 6 の凸部 4 6 b がレバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d と接触する前の状態である。

【 0 1 2 3 】

一方、図 3 3 (B) は、レバー部 6 2 b がレバー回転規制部 5 0 h から離れて回転した状態を示す。即ち、第 2 方向 R 2 に回転する駆動側歯車 4 6 の凸部 4 6 b がレバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d と接触してレバー部 6 2 b を押し込み、レバー部 6 2 b を回転させた状態である。この図の状態から、更に凸部 4 6 b が第 2 方向 R 2 に回転することで、凸部 4 6 b はレバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d から外れる。

【 0 1 2 4 】

本実施形態では、駆動側歯車 4 6 が回転したときに凸部 4 6 b の前記半径方向における先端が作る円の軌跡 (二点鎖線) を第 1 円軌跡 8 0 とする。凸部 4 6 b が第 1 方向 R 1 に回転して第 1 接触部 6 2 c と接触する際の第 1 接触部 6 2 c の従動側歯車 5 0 の半径方向における先端 6 2 j が作る円の軌跡 (一点鎖線) を第 2 円軌跡 9 0 とする。

そして、レバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d は、第 1 円軌跡 8 0 の作る第 1 円 8 0 (第 1 円軌跡と同じ符号を用いる) と第 2 円軌跡 9 0 が作る第 2 円 9 0 (第 2 円軌跡と同じ符

10

20

30

40

50

号を用いる)とで囲われた干渉領域 8 5 において、第 1 接触部 6 2 c 側の部分に干渉回避部 6 2 k が存在する形状である。

【 0 1 2 5 】

ここで、「第 2 接触部 6 2 d は、...干渉領域 8 5 において、第 1 接触部 6 2 c 側の部分に干渉回避部 6 2 k が存在する形状」における「干渉回避部 6 2 k」とは、凸部 4 6 b が接触する相手となるレバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d に凸部 4 6 b に対する後退形状が設けられていて、その後退形状の部分では凸部 4 6 b はレバー部 6 2 b と非接触となることを意味する。即ち、干渉領域 8 5 において、第 2 接触部 6 2 d の第 1 接触部 6 2 c 側の部分に凸部 4 6 b が非接触となる隙間が在る形状であることを意味する。

【 0 1 2 6 】

本実施形態によれば、レバー部 6 2 b は、その第 2 接触部 6 2 d に干渉回避部 6 2 k が存在する形状であるので、駆動側歯車 4 6 の回転により凸部 4 6 b がレバー部 6 2 b の第 2 接触部 6 2 d に当接するタイミングが、干渉回避部 6 2 k が存在しない形状よりも遅くなる。これにより、レバー部 6 2 b の前記接触及び離れる動作における「離」の状態にある時間が、干渉回避部 6 2 k が存在しない形状よりも短くなる。前記異物は前記動作における「接」の状態においては構造的に領域 5 3 に入り込むことができないものであるので、前記「離」の状態の時間が短くなれば、その分だけ前記異物が領域 5 3 に入り込み難くなる。

従って、バルブ駆動装置 1 0 が銅粉等の異物を含む流体経路に設置された場合でも、干渉回避部 6 2 k が存在する形状によって前記「離」の状態の時間が短くなって、前記異物が領域 5 3 に進入することを抑制することが可能となる。以って、レバー部 6 2 b が本来の前記接触位置まで戻れなくなる状態になる虞を低減することができる。これにより、動力伝達切換部 5 2 が前記異物によって動作不良を起こす虞を低減することができる。

【 0 1 2 7 】

図 3 3 (A) (B) に基づいて、本実施形態の干渉回避部 6 2 k の構造の一例を説明する。この干渉回避部 6 2 k は、第 2 接触部 6 2 d の干渉回避部 6 2 k の部分から第 1 接触部 6 2 c の先端 6 2 j に連なる部分 6 2 m が、当接する凸部 4 6 b がスライド可能な曲面に形成されている。

【 0 1 2 8 】

駆動側歯車 4 6 の回転により凸部 4 6 b が回転移動して第 2 接触部 6 2 d の干渉回避部 6 2 k に対応する部分に臨んだ際に、当初は第 2 接触部 6 2 d と非接触の状態である(図 3 3 (A))。その後、凸部 4 6 b が第 1 接触部 6 2 c 側に向かって移動することで第 2 接触部 6 2 d に対して非接触の状態から接触の状態に変わる。この接触状態に変わると凸部 4 6 b は前記連なる部分 6 2 m を介して第 2 接触部 6 2 d を押し始める。

そして、レバー部 6 2 b は、回転移動する凸部 4 6 b に押されて前記付勢力に抗して回転軸 6 2 a を支点にして回転する。これにより、レバー部 6 2 b はレバー回転規制部 5 0 h との接触位置から離れる(図 3 3 (B))。

【 0 1 2 9 】

この際、本実施形態においては、干渉回避部 6 2 k に対応する部分から第 1 接触部 6 2 c に連なる部分 6 2 m は、凸部 4 6 b がスライド可能な曲面であるので、レバー部 4 6 b はスムーズに回転することができる。以って、その回転動作が安定する。

尚、前記連なる部分 6 2 m のスライド可能な曲面は平坦面が好ましいが、凸部 4 6 b がスライド可能であれば、平坦面に限定されない。

【 0 1 3 0 】

図 3 3 (A) (B) に基づいて、本実施形態の干渉回避部 6 2 k を備えるレバー部 6 2 b の具体的な構造(形状)について説明する。

本実施形態では、レバー部 6 2 b は、レバー回転規制部 5 0 h と対向する部位の面が、レバー回転規制部 5 0 h の、レバー部 6 2 b の延出方向における先端位置 5 5 まで、全体が略一様に面接触する曲面に形成されている。そして、レバー回転規制部 5 0 h の先端位置 5 5 がレバー部 6 2 b との基点としての接触位置 5 5 (先端位置と同じ符号を用いる)

10

20

30

40

50

となるように形成されている。

【0131】

干渉回避部62kは、本実施形態では、レバー部62bのレバー回動規制部50hとの接触位置55と第1接触部62cとの間で凹部57として構成されている。

尚、凹部57の形状は、図33のような形状、則ち先端位置55から前記連なる部分62mに向かって徐々に下る傾斜面によって全体として略対称の形状に限定されないことは勿論である。例えば、凹部57の形状は、先端位置55から従動側歯車50の半径方向に後退した後、略直角に向きを変えて前記連なる部分62mにつながる形状でもよい。

本実施形態によれば、凹部57によって干渉回避部62kが構成されているので、レバー部62bのレバー回動規制部50hとの接触状態及び接触位置を安定させた状態で、凹部57によって前記タイミングの遅れを容易に実現することができる。

10

【0132】

次に、図34と図35に基づいて、駆動側歯車46の回転角度すなわち凸部46bの回転位置とレバー部62bの回動位置との関係を、レバー部62bが干渉回避部62kを有しないもの（図34の上段、図35の鎖線グラフ）と、干渉回避部62kを有するもの（図34の下段、図35の実線グラフ）とを比較して説明する。

図34において、左端の1番（図34では○で囲ってある）から右端の8番に向けてステップ（step）1～8を踏んで動作が進行する。凸部46bは、レバー部62bの第2接触部62dにそれぞれのタイミングで接触して押し込んで回動させ、回動角度が最大回動状態を経て、凸部46bはレバー部62bの第2接触部62dとの接触状態から外れて第1接触部62c側に至る。

20

【0133】

図34と図35から理解できるように、ステップ1の原点位置では、凸部46bはレバー部62部といずれも非接触である。

干渉回避部62kが無いレバー部62bでは、図34の上段に示したように、ステップ1の直後から回転する凸部46bはレバー部62bと接触してレバー部62bを前記付勢力に抗して回動させる。そのため、領域53はステップ1の直後から前記開口面積が大きくなっていくので、異物が入り易くなる。領域53の開口面積が大きくなっている時間は、ステップ1からステップ7までの間である。

【0134】

30

一方、干渉回避部62kが有るレバー部62bでは、図34の下段に示したように、ステップ1からステップ3の直前まで間は、干渉回避部61kが有ることで、凸部46bはレバー部62bと接触しない。凸部46bは、ステップ3の位置でレバー部62bと接触し、その後レバー部62bを回動させる。

これにより領域53は、前記開口面積が大きくなっていくが、領域53の開口面積が大きくなっている時間は、ステップ3からステップ7までの間である。

【0135】

従って、干渉回避部62kが有るレバー部62bでは、領域53に異物が入り易い時間は、ステップ1からステップ3までの間の分だけ短くなる。

図35は、干渉回避部62kが有るレバー部62bでは、ステップ1からステップ3までの間の分だけ、領域53に異物が入り易い時間は短くなることをグラフで表したものである。このグラフから理解できるように、本実施形態によれば、干渉回避部62kが存在する形状によって前記「離」の状態の時間が短くなって、前記異物が領域53に進入することを抑制することが可能となる。

40

【0136】

また本実施形態では、図35の実線（回避部：有）のグラフで表したように、駆動側歯車50が第2方向R2に回転しつつ凸部46bがレバー部62bの第2接触部62dを押すことでレバー部62bが回動軸62aを回動支点として回動し、凸部46bが第2接触部62dから外れるときのレバー部62bの回動角度は、最大値となるように構成されている。

50

本実施形態では、凸部 4 6 b が第 2 接触部 6 2 d から外れるときのレバー部 6 2 b の回動角度が最大値となる構造であるので、レバー部 6 2 b を、干渉回避部 6 2 k が無いレバー部 6 2 b の回動角度（図 3 5 の破線（回避部：無）のグラフ）のように、必要以上に回動させないで済む。これにより構造を簡単にすることができる。

【 0 1 3 7 】

また本実施形態では、モータ 2 4 はステッピングモータである。そして、レバー部 6 2 b の回転角度の最大値に対するするステップの次のステップで凸部 4 6 b が第 2 接触部 6 2 d から外れるように構成されている。

この構成により、レバー部 6 2 b の回転角度の最大値に対するするステップの次のステップで凸部 4 6 b が第 2 接触部 6 2 d から外れるので、設計及び動作制御を簡単にすることができる。

10

【 0 1 3 8 】

< 異物進入抑制部 + 干渉回避部 > 図 2 9、図 3 1、図 3 4 下段

図 2 9、図 3 1 や図 3 4 下段に表したように、本実施形態では、レバー部 6 2 b は、異物進入抑制部 6 3 と干渉回避部 6 2 k の両方を備えている。図 3 1 により理解できるように、レバー部 6 2 b が凸部 4 6 b と非接触で回動前の状態（図 3 1（A））と、レバー部 6 2 b が凸部 4 6 b と接触して最大角度まで回動された状態（図 3 1（B））のいずれの状態においても、領域 5 3 は異物進入抑制部 6 3 によって大きく覆われている。

従って、異物進入抑制部 6 3 を備えることと、更に、干渉回避部 6 2 k が存在する形状とによって前記異物が領域 5 3 に進入することを一層抑制することが可能となる、以って、動力伝達切換部 5 2 が前記異物によって動作不良を起こす虞を一層低減することができる。

20

【 0 1 3 9 】

更に本実施形態においては、図 2 9、図 3 1 や図 3 4 下段に表したように、干渉回避部 6 2 k は、上記説明の凹部 5 7 により構成されている。このように凹部 5 7 として構成されていることにより、凹部構造に基づく上記説明の効果が、異物進入抑制部 6 3 と干渉回避部 6 2 k の両方を備えている両構造においても得られる。

【 0 1 4 0 】

< < 実施形態の変更形態 > > >

（ 1 ）本明細書においては、冒頭に記したように、説明を解り易くするために、異物進入抑制部 6 3 と干渉回避部 6 2 k の具体的な構造の説明は後にまわして、先ず弁体の駆動に際しての騒音を低減するとともに円滑な動力伝達切換を行うことができるようにしたバルブ駆動装置の構造について図 1 から図 2 6 に基づいて一通り説明した。そして、異物進入抑制部 6 3、干渉回避部 6 2 k、及びその両方 6 3、6 2 k を備える構造は図 2 7 から図 3 5 に基づいて説明した。

30

本発明の各態様の特徴構成において、図 1 から図 2 6 に記載され、そこで説明されているものについては、図 2 7 から図 3 5 による実施形態の説明においては、同様の構成であり重複になるので、その説明は省略した。

例えば、領域 5 3 が、図 2 4 に記載されている隙間 5 0 v を有する構造である場合は、レバー部 6 2 b がレバー回動規制部 5 0 h に前記付勢力により押し付けられている接触状態でも、前記異物が進入する虞がある。この構造の領域 5 3 に対して本発明を適用するとその効果は大きいと言える。

40

【 0 1 4 1 】

（ 2 ）本実施形態において「付勢部材」の一例としてねじりばね 6 0 により回転規制部 6 2 を付勢する構成としたが、この構成に代えて、付勢部材を板ばね等により構成してもよい。

【 0 1 4 2 】

（ 3 ）本実施形態において動力伝達切換部 5 2 において凸部 4 6 b と回転規制部 6 2 との係合状態（第 1 接触部 6 2 c または第 2 接触部 6 2 d との接触）の切換により動力伝達を切り換える構成としたが、この構成に代えて、回転規制部 6 2 に既知のラチェット機構を

50

設けて駆動側歯車 4 6 を空転させる構成としてもよい。

【 0 1 4 3 】

(4) 本実施形態において、従動側歯車 5 0 の下面 5 0 r に足部収容部 5 0 s を設けて足部 6 2 h を収容する構成としたが、この構成に代えて、下面 5 0 r に足部収容部 5 0 s を設けずに足部 6 2 h を下面 5 0 r から突出させて下面 5 0 r に接触するように回動可能に配置する構成としてもよい。

【 0 1 4 4 】

(5) 本実施形態において足部 6 2 h をねじりばね 6 0 の付勢方向と反対方向に延びる単一の足部として構成したが、この構成に代えて、複数の足部を備える構成としてもよく、例えば、ねじりばね 6 0 の付勢方向に延びる足部を備えていてもよい。

10

【 0 1 4 5 】

尚、本発明は上記実施例に限定されることなく、特許請求の範囲に記載した発明の範囲内で、種々の変形が可能であり、それらも本発明の範囲内に含まれるものであることは言うまでもない。

【符号の説明】

【 0 1 4 6 】

1 0 バルブ駆動装置、1 2 バルブ本体、1 4 流入管、1 6 第 1 流出管、
 1 8 第 2 流出管、2 0 カバー部材、2 2 ベース部材、2 4 モータ、
 2 6 密封カバー、2 6 a、2 8 c 軸受部、2 8 基台本体、2 8 a、5 0 p 上面
 2 8 b 流体入口、3 0 弁体駆動機構、3 2 バルブ室、3 4 弁座構成部材、
 3 4 a 第 1 流体出口、3 4 b 第 2 流体出口、3 4 c 弁座面、
 3 4 d、5 0 d、5 0 g、5 6 a、5 6 d 貫通孔、3 6 ステータ、3 7 駆動コイル
 3 8 駆動マグネット、4 0 ロータ、4 2 コア部材、4 2 a 極歯、
 4 6 駆動側歯車、4 6 a 歯車部、4 6 b 凸部、4 6 c ロック回避歯、
 4 6 d 本体、4 8、5 4 支軸、5 0 従動側歯車、5 0 a 噛合部、
 5 0 b 非噛合部、5 0 c 第 1 回転規制部、5 0 e 凹部、5 0 f 保持部、
 5 0 h レバー回動規制部、5 0 j 歯、5 0 k 第 2 回転規制部、5 0 m 歯底円、
 5 0 n 凸状部、5 0 q スリット部、5 0 r 下面、5 0 s 足部収容部、
 5 1 頂面、5 3 領域、5 5 先端位置、5 7 凹部、
 5 0 t 逃げ部、5 0 u 支持面、5 0 v、6 4 隙間、5 2 動力伝達切換部、
 5 6 弁体、5 6 b 摺動面、5 6 c 切り欠き部、5 6 e オリフィス、
 5 8 保持部材、5 8 a フランジ部、5 8 b 筒状部、6 0 ねじりばね、
 6 0 a 一端、6 0 b 他端、6 2、6 6 回転規制部、6 2 a、6 6 a 回動軸、
 6 2 b、6 6 b レバー部、6 2 c 第 1 接触部、6 2 d、6 6 c 第 2 接触部、
 6 2 e ばね保持部、6 2 f ばね接触部、6 2 g ばね脱落防止部、6 2 h 足部、
 6 2 k 干渉回避部、6 2 j 第 1 接触部の先端、6 2 m 連なる部分、
 6 3、1 6 3 異物進入抑制部、6 3 b 裏面、8 0 第 1 円軌跡 (第 1 円)、
 8 3 外郭線、8 5 干渉領域、9 0 第 2 円軌跡 (第 2 円)、g クリアランス、
 C 1、C 2 中心、F 1 付勢方向、R 1 第 1 方向、R 2 第 2 方向、
 S 0、S 1、S 2、S 3、S 4、S 5、S 6、S 7、S 8、S 9、S 1 0、S 1 1、S 1
 2、S 1 3、S 1 4、S 1 5、S 1 6、S 1 7 ステップ、
 W 1、W 2 回動量、d 1、d 2 歯先円直径、

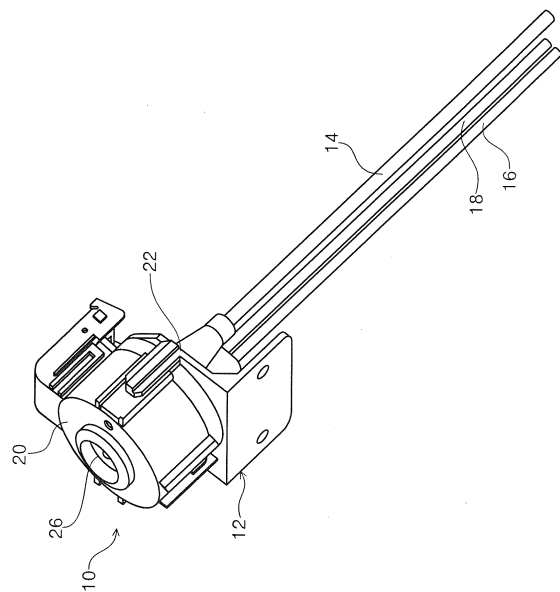
20

30

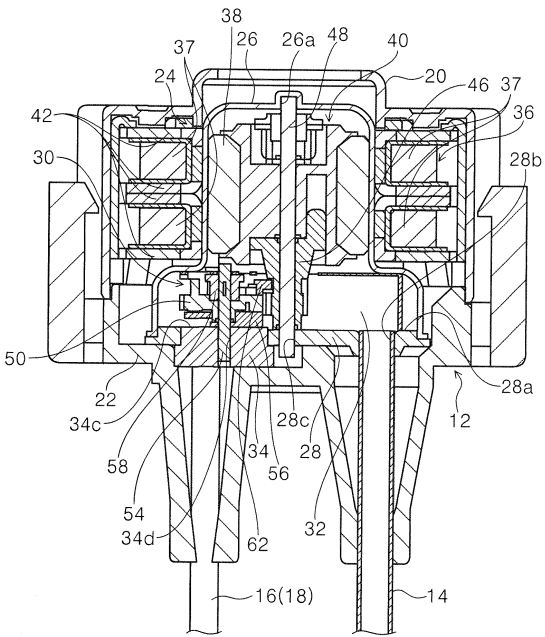
40

【図面】

【図 1】



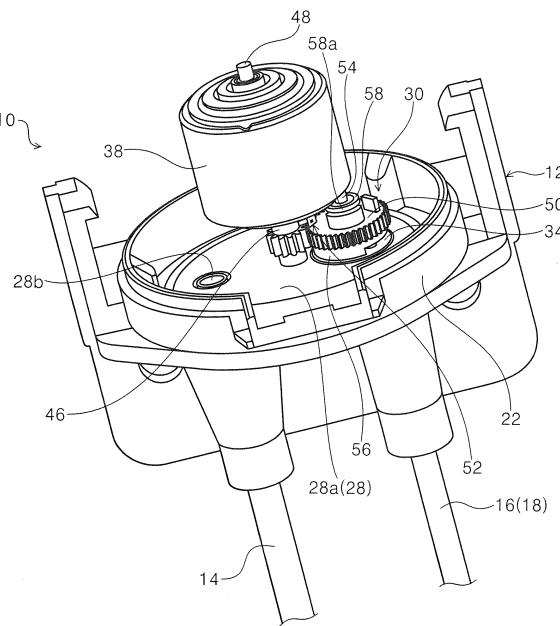
【図 2】



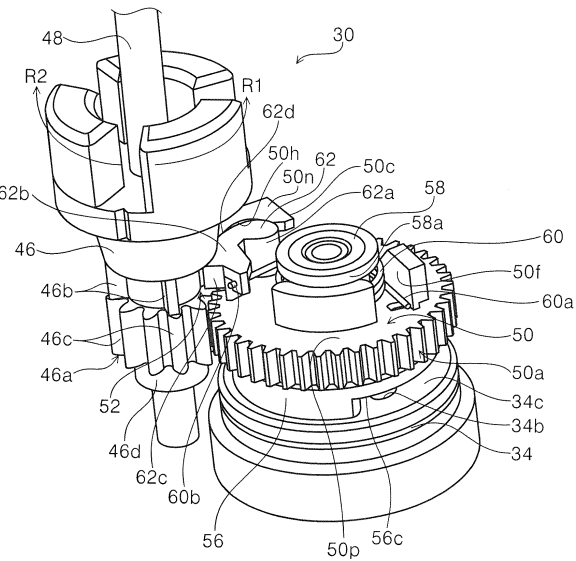
10

20

【図 3】



【図 4】

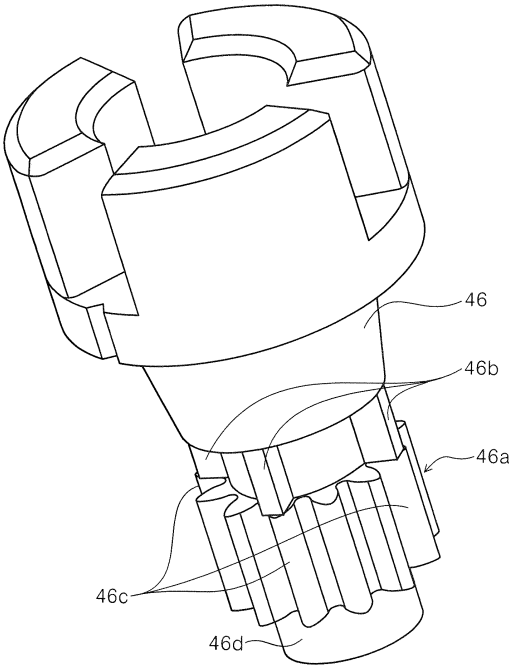


30

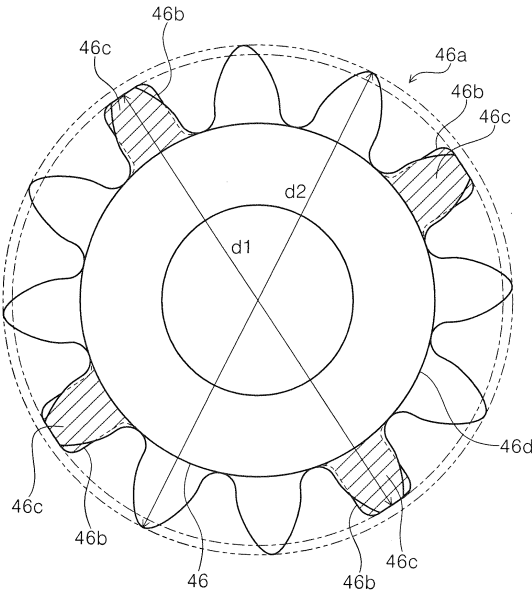
40

50

【図 5】



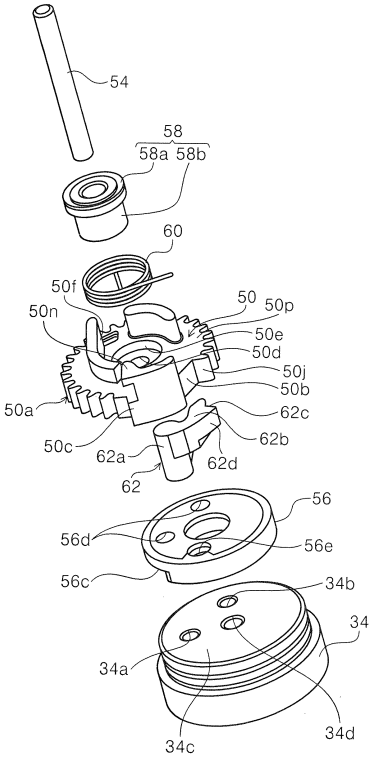
【図 6】



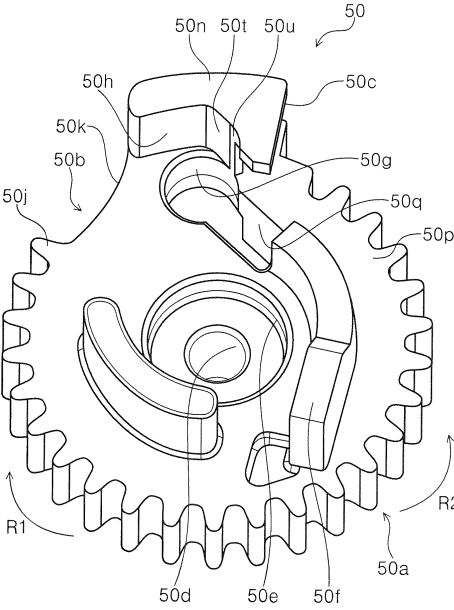
10

20

【図 7】



【図 8】

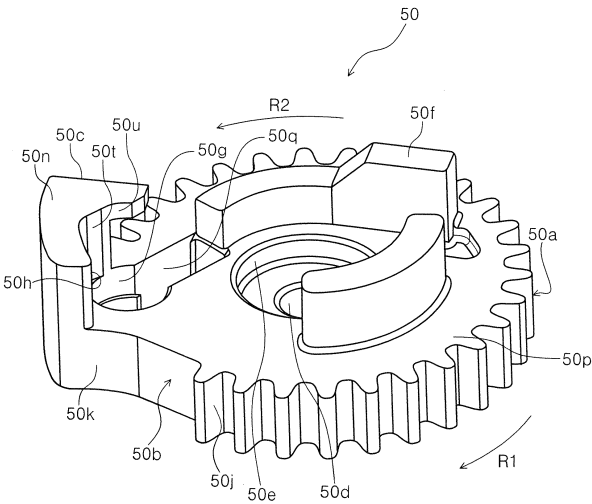


30

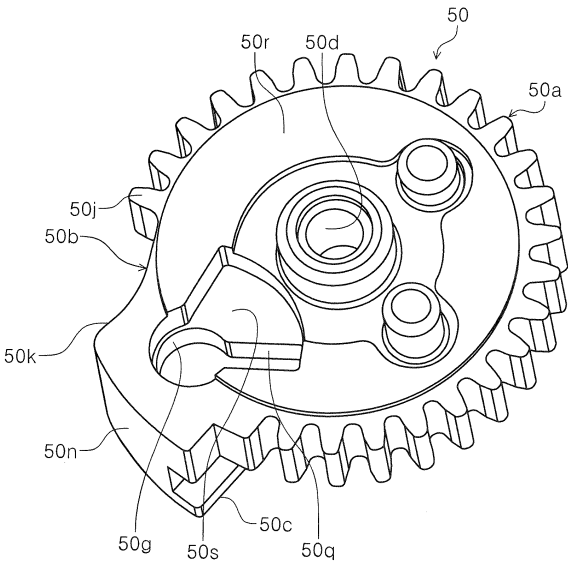
40

50

【 図 9 】



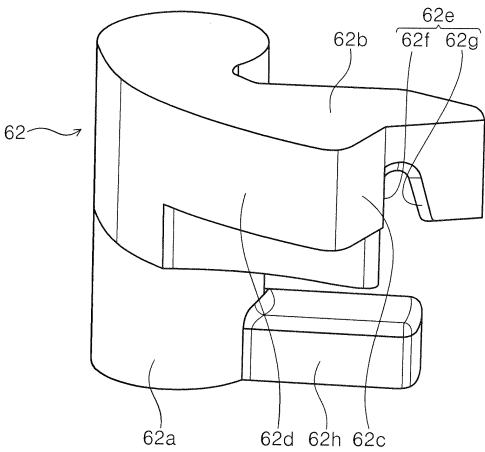
【 図 10 】



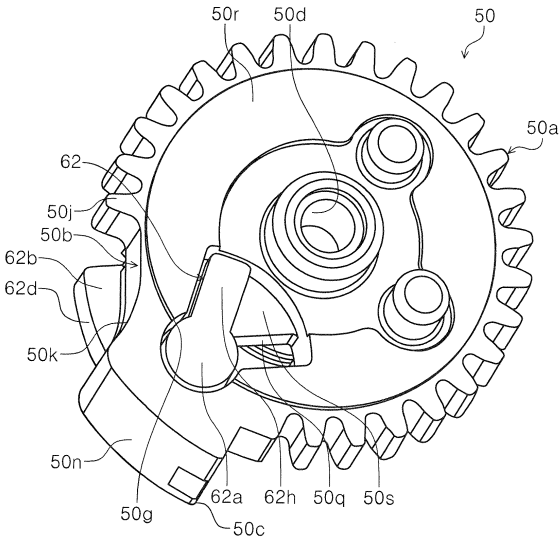
10

20

【 図 11 】



【 図 12 】

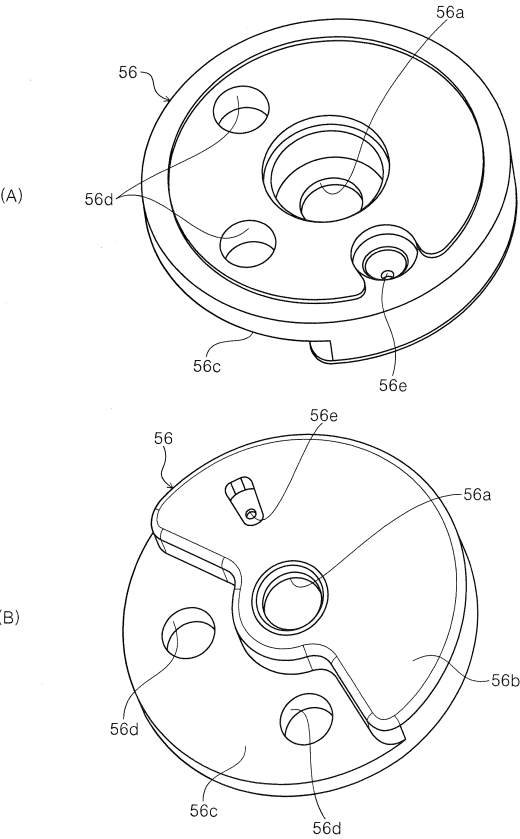


30

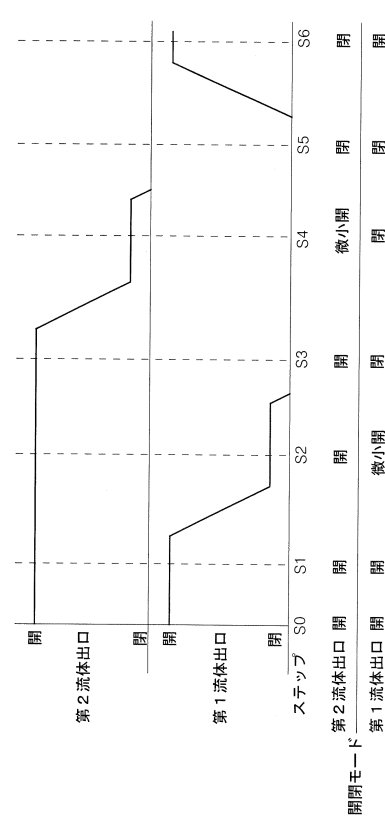
40

50

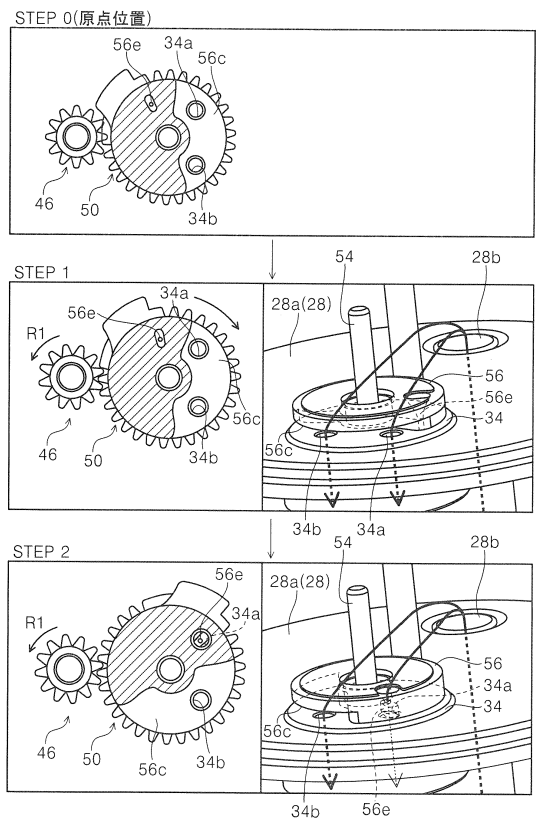
【図 1 3】



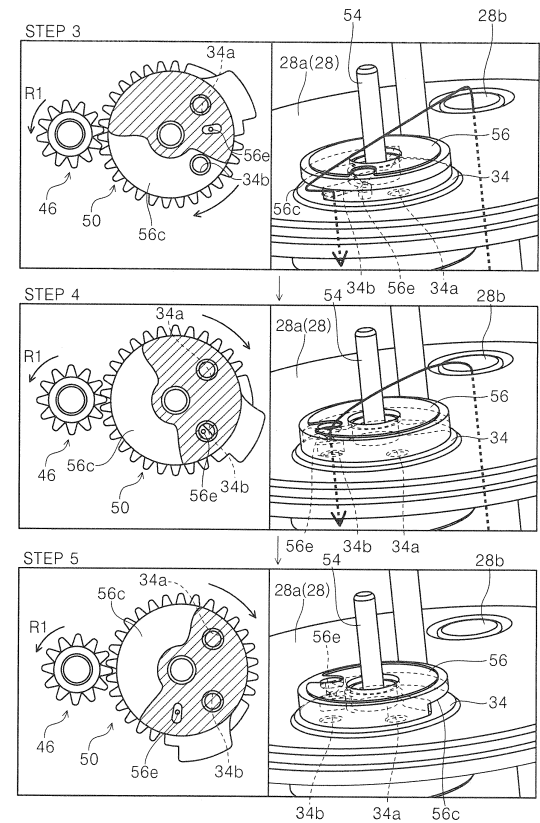
【図 1 4】



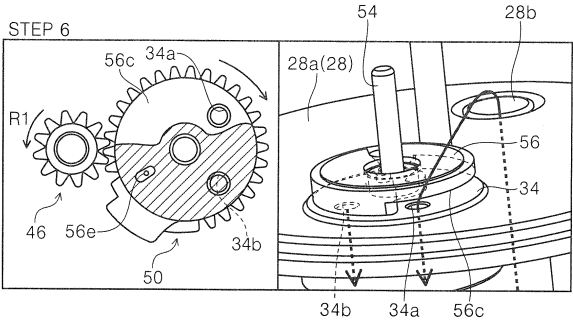
【図 1 5】



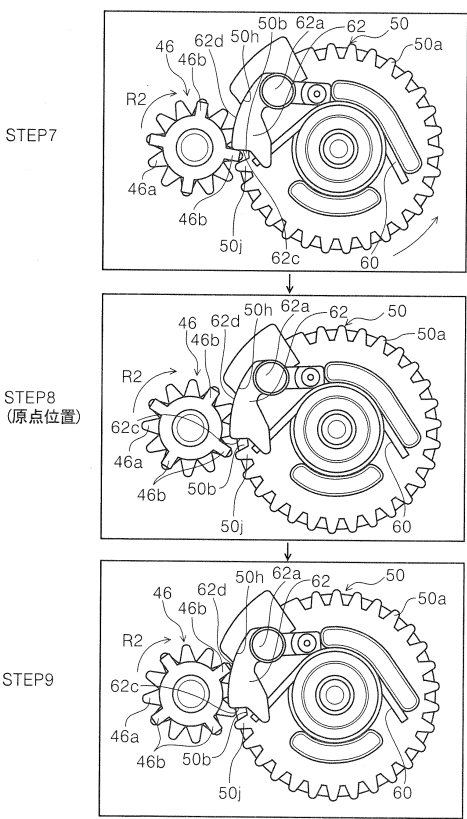
【図 1 6】



【図 17】



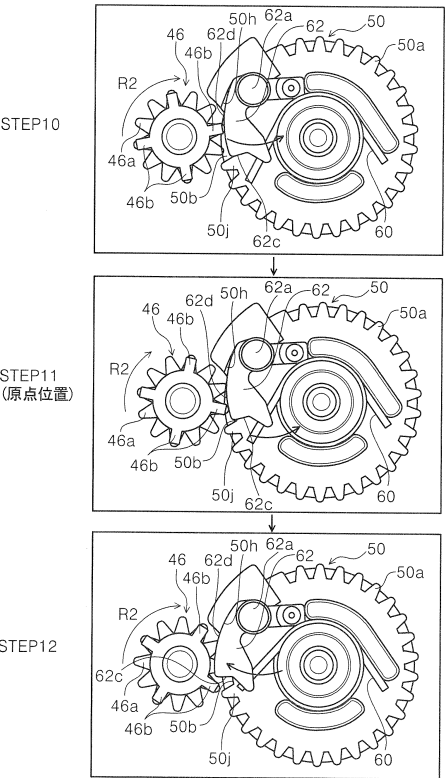
【図 18】



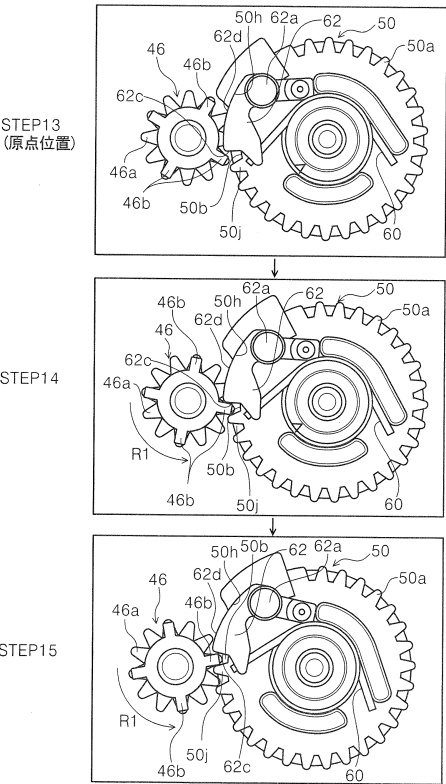
10

20

【図 19】



【図 20】

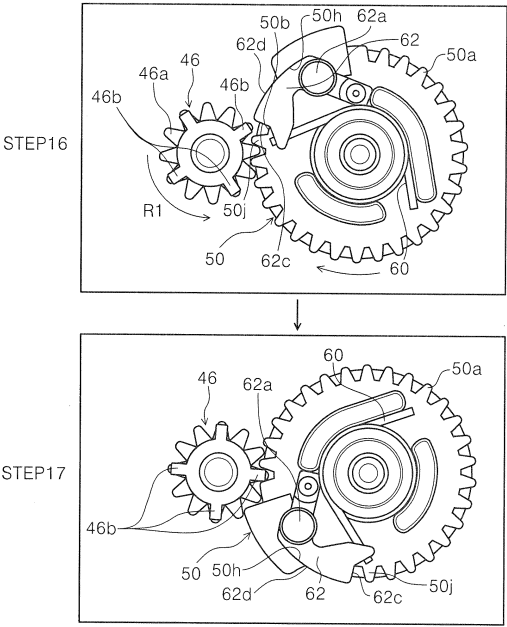


30

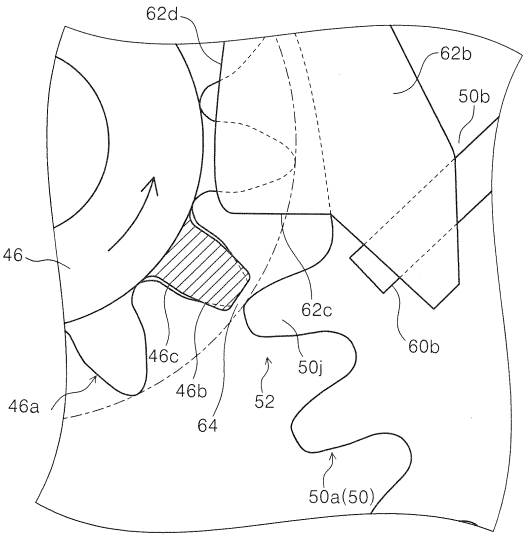
40

50

【図 2 1】



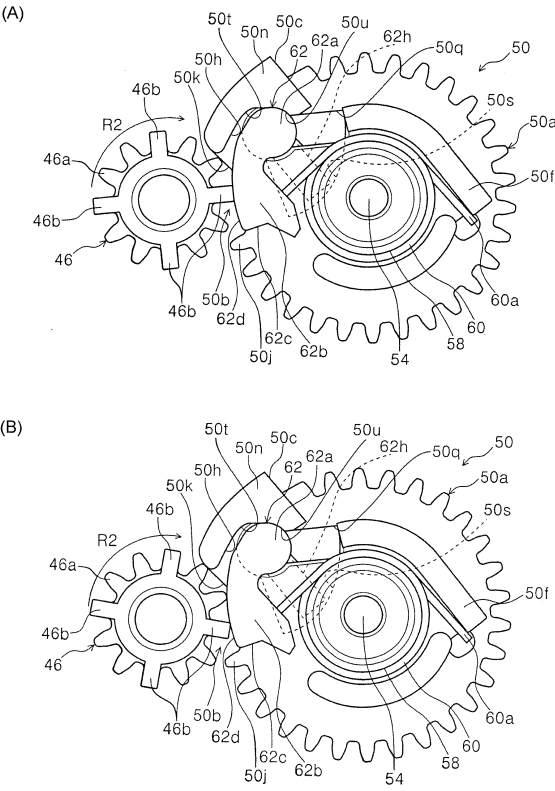
【図 2 2】



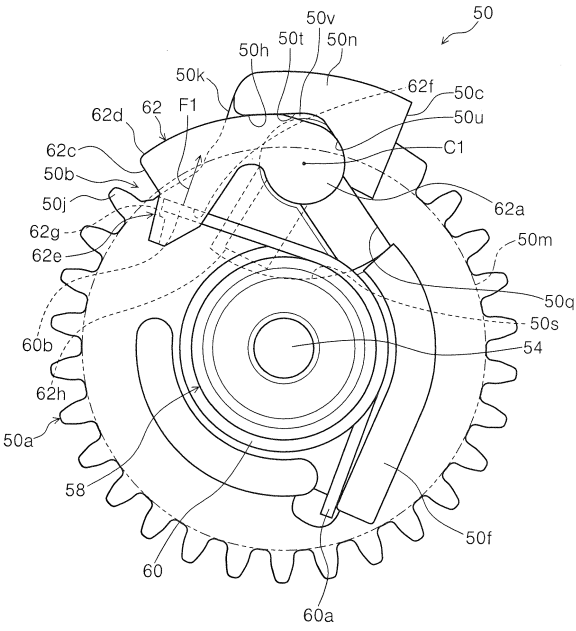
10

20

【図 2 3】



【図 2 4】

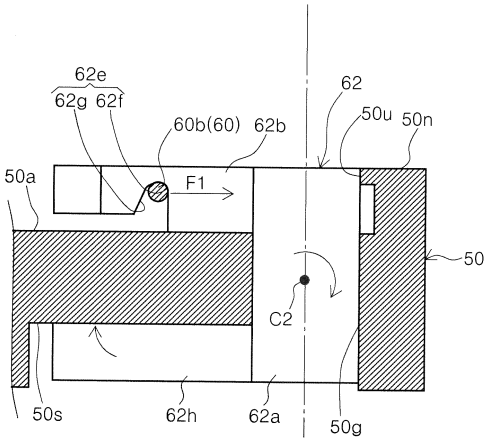


30

40

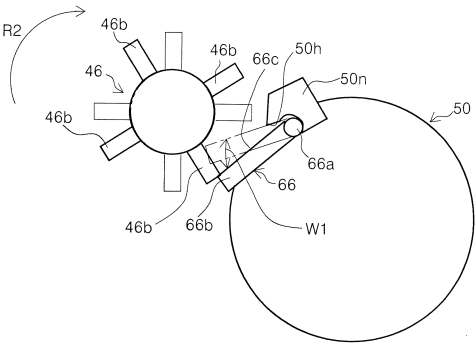
50

【図 2 5】



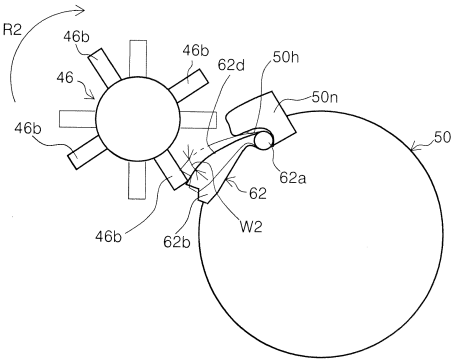
【図 2 6】

(A)



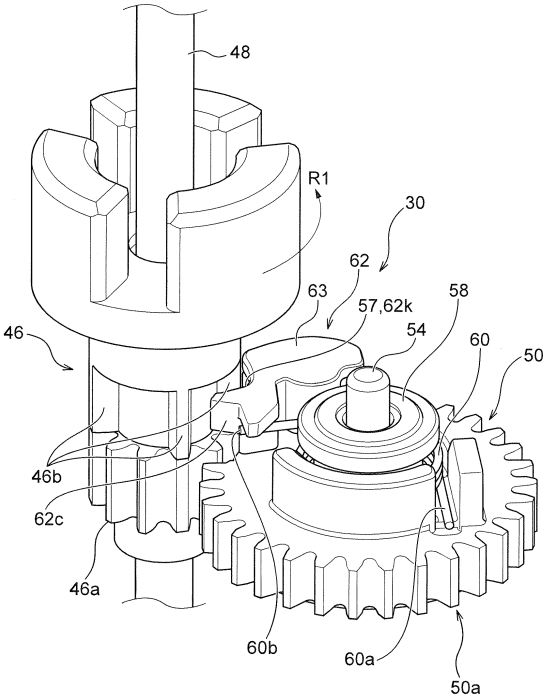
10

(B)

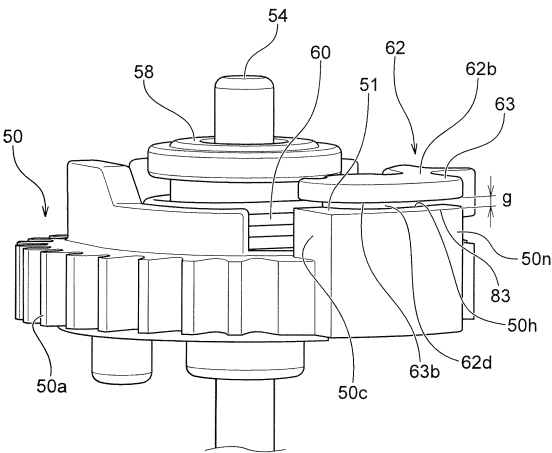


20

【図 2 7】



【図 2 8】

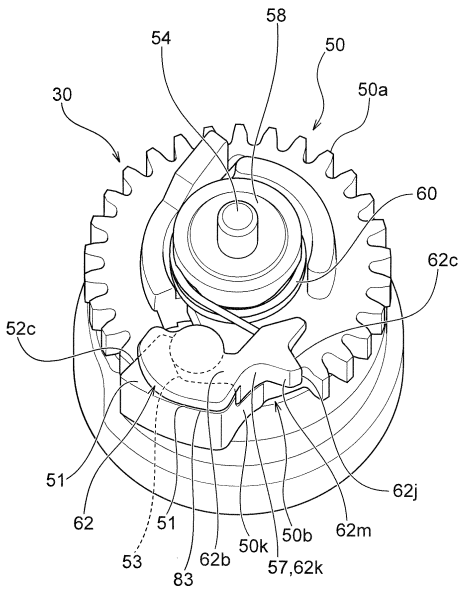


30

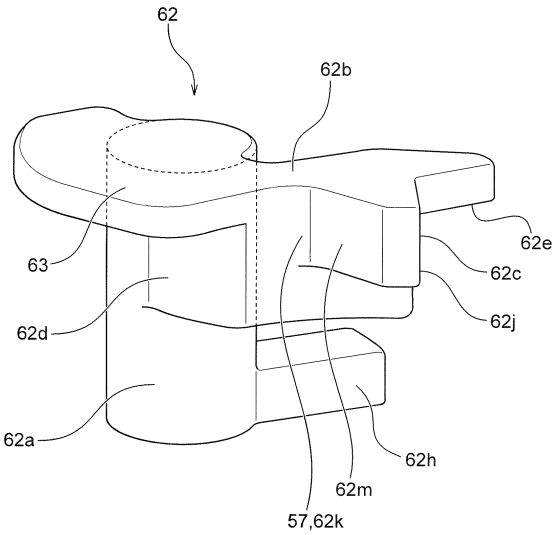
40

50

【 図 2 9 】



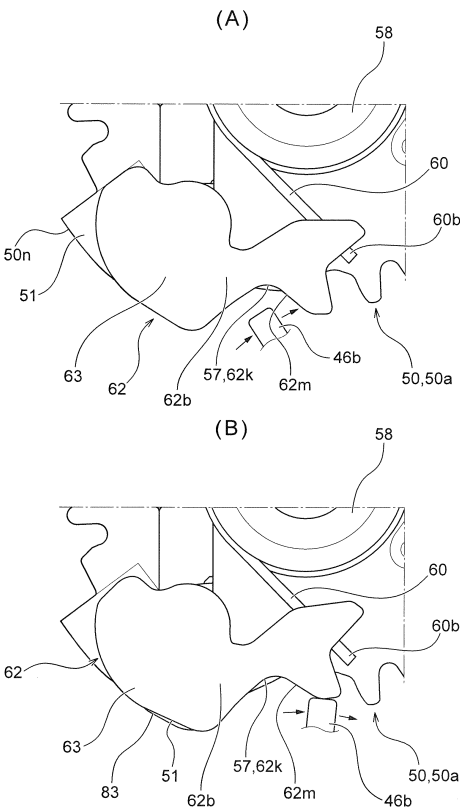
【 図 3 0 】



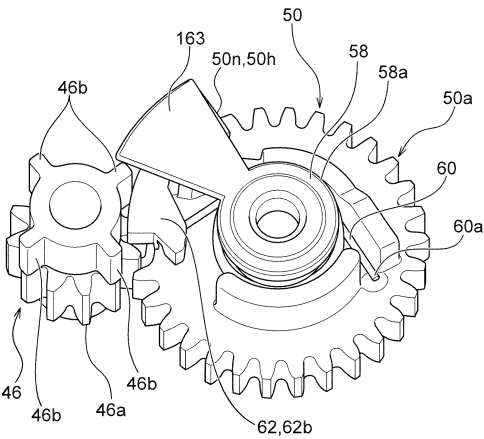
10

20

【 図 3 1 】



【 図 3 2 】

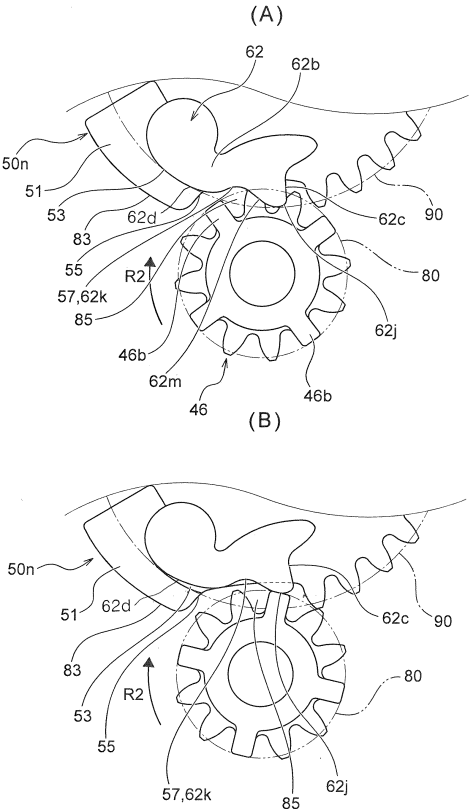


30

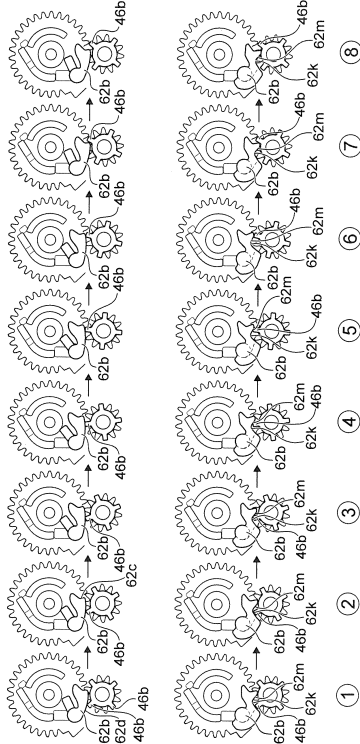
40

50

【図 3 3】



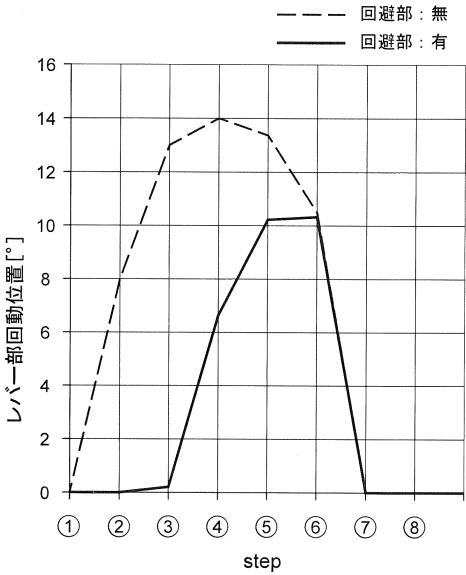
【図 3 4】



10

20

【図 3 5】



30

40

50

フロントページの続き

- (56)参考文献 国際公開第 2 0 0 3 / 6 8 6 0 (W O , A 1)
 特開 2 0 0 9 - 2 7 5 8 4 4 (J P , A)
 特開 2 0 0 6 - 5 7 7 6 3 (J P , A)
 特開 2 0 1 1 - 9 9 5 5 4 (J P , A)
 特許第 5 6 1 5 9 9 3 (J P , B 1)
 中国特許出願公開第 1 1 2 9 4 4 0 0 9 (C N , A)
- (58)調査した分野 (Int.Cl. , D B 名)
 F 1 6 K 3 1 / 5 3
 F 1 6 K 3 1 / 0 4