

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

D C ブラシレスモータの固定子の端面にセンサ基板を取り付けるための構造であって、
前記固定子を被覆するインシュレータの端面に、機長方向に延びる係合爪を設け、該係合爪の先端に内周側に張り出して設けた爪部の係合面を機長方向に傾斜して設け、前記係合爪を弾性変形させて該係合面を前記センサ基板の端部に弾性押圧状態で係合させた取り付け構造。

【請求項 2】

請求項 1 記載の取り付け構造であって、前記係合爪の内面に機長方向に沿った回り止め突起を設け、該回り止め突起を前記センサ基板の周縁に設けた位置決め凹部に進入させて該センサ基板を回転軸線回りに位置決めした取り付け構造。

10

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

この発明は、例えばインパクトドライバ等の電動工具の駆動源として好適な D C ブラシレスモータにおけるセンサ基板の取り付け構造に関する。

【背景技術】

【0002】

20

この D C ブラシレスモータは、積層鋼板構造の回転子鉄心にマグネット（永久磁石）を取り付けた回転子と、積層鋼板構造の固定子鉄心の各歯部に巻き線してなる駆動コイルを回転子の周囲に位置させる固定子と、回転子の磁極の位置を検出する磁気センサ（ホール素子）を有するセンサ基板と、このセンサ基板により検出される回転子の磁極の位置を検出し、これに基づいて固定子の各駆動コイルに順次電流を流して回転子を回転させる電気回路基板を備えたもので、ブラシと整流子を必要としないことから機器のコンパクト化及びメンテナンスフリー化を図ることができる。

係る D C ブラシレスモータにおいて、上記センサ基板は固定子を被覆する電気絶縁部材（インシュレータ）の端面に沿って取り付けられている。このセンサ基板は、その機能上固定子に対してその板厚方向（機長方向）及び軸回り方向について高精度で位置決めされる必要がある。このため、従来より取り付け精度を確保しつつセンサ基板をより簡単に固定子に対して取り付けするための構造について様々な工夫がなされている。

30

従来、センサ基板の電気絶縁部材に対する取り付け構造として、例えば特許第 3 5 4 5 2 1 5 号公報に開示された技術が公知になっている。この従来技術は、電気絶縁部材の端部に係止爪や係合溝を設けてセンサ基板をその板厚方向及び軸線回り方向に位置決め固定する構成としたもので、係る従来技術によれば固定ねじの締め付けや接着剤の塗布等を行うことなく簡単にセンサ基板を固定子に対して取り付けることができる。

【特許文献 1】特許第 3 5 4 5 2 1 5 号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

40

【0003】

しかしながら、上記従来のセンサ基板取り付け構造では、センサ基板の板厚にばらつきがある場合には、外れる方向の変位は規制されるものの板厚方向にがたつきのない状態に取り付けることが困難になる場合があった。

本発明は、固定子を被覆する電気絶縁部材の端面に対してセンサ基板を取り付けるための構造であって、センサ基板の板厚にばらつきがあってもその板厚方向にがたつきなく取り付けることができる構造を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0004】

このため、本発明は、特許請求の範囲の各請求項に記載した構成の取り付け構造とした

50

。

請求項１記載の取り付け構造によれば、係合爪の弾性変形によりセンサ基板の端部に係合爪の係合面が弾性的に押圧され、これにより生ずる板厚方向の押圧力によって当該センサ基板がその板厚方向にがたつきのない状態で固定子端面に沿って取り付けられる。

また、係合爪の係合面は機長方向に対して傾斜しており、かつ係合爪が放射方向外方へ撓んで弾性変形することによりこの係合面がセンサ基板の端部に弾性押圧されている。このため、センサ基板は、その板厚方向であって電気絶縁部材の端面に押圧される方向に付勢された状態で取り付けられることから、その板厚にばらつきがあってもがたつきのない状態に取り付けることができる。

請求項２記載の取り付け構造によれば、上記作用効果に加えてセンサ基板の回転軸線回りの位置決め（回り止め）がなされる。係合爪は、センサ基板を板厚方向に位置決め固定する係合面と、回転軸線回りに位置決めする回り止め突起の双方を備えている。このため、それぞれを電気絶縁部材の周方向別々に設けた構成に比して当該取り付け構造のコンパクト化を図ることができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【０００５】

次に、本発明の実施形態を図１～図６に基づいて説明する。図１は、本実施形態に係るＤＣブラシレスモータ１０を示している。このＤＣブラシレスモータ１０は、４極構造のモータであり、回転子（ロータ）１１と、内周側にこの回転子１１を位置させる固定子（ステータ）２０と、回転子１１の磁極の位置を検出するための３個のホール素子３１～３１を備えたセンサ基板３０と、駆動回路を有する電気制御基板を備えている。電気制御基板の図示は省略されている。

回転子１１は、円形の薄鋼板を多数枚積層した回転子鉄心１２を備えている。この回転子鉄心１２の周囲には、４極のリングマグネット１３～１３が固定されている。回転子鉄心１２の中心には回転軸１４が固定されている。

回転軸１４は回転子鉄心１２の両側から突き出されている。この回転軸１４は、当該ＤＣブラシレスモータ１０を内装した電動工具のハウジング（図示省略）に対してそれぞれ軸受け１５、１６を介してその軸線Ｊ回りに回転可能に支持されている。以下、この回転子１４の回転軸線Ｊ方向を電動工具の機長方向ともいう。回転軸１４の図示左側であって回転子鉄心１２と軸受け１６との間には、冷却ファン１７が取り付けられている。この冷却ファン１７は回転子１１と一体で回転する。この冷却ファン１７が回転することにより、当該電動工具のハウジング内に外気が導入され、この外気（モータ冷却風）により回転子１１及び固定子２０等が冷却される。

固定子２０は、概ね円筒形状を有するもので、多数枚の薄鋼板を積層した積層鋼板構造を有する固定子鉄心（ステータコア）２１と、これを電氣的に絶縁するいわゆるインシュレータと呼ばれる合成樹脂製の電気絶縁部材２２を備えている。固定子鉄心２１の内周側には、複数（本例では６本）の歯部２１ａ～２１ａが周方向六等分位置から放射方向中心に向かって突き出す状態に設けられている。

この固定子鉄心２１の外周面と各歯部２１ａ～２１ａの先端面を除く範囲が電気絶縁部材２２で覆われている。各歯部２１ａの、電気絶縁部材２２で覆われた部分に駆動コイル２３が巻き線されている。電気絶縁部材２２で覆われない各歯部２１ａの先端面は、回転子１１の周面との間に一定の隙間をおいた状態で位置している。

【０００６】

この電気絶縁部材２２の前面（図１において右端面）にセンサ基板３０が取り付けられている。本実施形態は、このセンサ基板３０の電気絶縁部材２２ひいては固定子２０に対する取り付け構造に特徴を有している。電気絶縁部材２２の前面側には、その全周にわたるほぼ円形の段差部２２ａが設けられている。この段差部２２ａ内にセンサ基板３０が収容されて、その面方向に位置決めがなされている。

センサ基板３０は、概ね円板形状をなすもので、その中心には回転子１１の回転軸１４を位置させるための逃がし孔３０ａが設けられている。またこのセンサ基板３０の下部に

10

20

30

40

50

は、配線接続用の端子接続板部 30b が放射方向へ張り出す状態に設けられている。この端子接続板部 30b は、上記段差部 22a の一部を切り欠いた切り欠き部 22b を経て電気絶縁部材 22 の外周側（図 1 および図 2 において下方）に張り出されている。

センサ基板 30 に取り付けられた 3 個の磁気センサ 31～31 は、回転子 11 の磁極の位置が固定子 20 のいずれの歯部 21a に対向する位置にあるのかを検出するためのセンサであり、本例ではホール素子が用いられている。図 2 に示すようにこのセンサ基板 30 が電気絶縁部材 22 の周囲三等分位置に設けられた 3 本の係合爪 32～32 で位置決め固定されている。各係合爪 32 は相互に同様の構成を備えている。この係合爪 32 の詳細が図 3～5 に示されている。

【0007】

図 3 に示すように上記 3 本の係合爪 32～32 は、電気絶縁部材 22 の段差部 22a の外周側から機長方向前側（図 1, 3 において右方）に突き出す状態で一体に設けられており、図 3 中二点鎖線で示すようにそれぞれ全体として放射方向外方へ撓むように弾性変形可能に設けられている。図 4 にも示すように各係合爪 32 は、電気絶縁部材 22 の周縁部から機長方向前側に延びる係合アーム部 32e と、この係合アーム部 32e の先端部から放射方向内側に突き出す爪部 32a を備えている。

各係合アーム部 32e は断面矩形の平板形状を有している。各爪部 32a は、前面側となる案内面 32d と、後面側となる係合面 32b を有している。案内面 32d は、機長方向（回転軸 14 の回転軸線 J）に対してその先端側（図 3 において下側）を後側に変位させる方向に傾斜している。一方、係合面 32b は、機長方向（回転軸 14 の回転軸線 J）に対してその先端側（図 3 において下側）を前側（図 3 において右側）に変位させる方向に傾斜している。

さらに、各係合アーム部 32e の内側には、断面三角形の回り止め突起 32c が一体に設けられている。各回り止め突起 32c は、機長方向に沿ってその基部から爪部 32a の係合面 32b に至る範囲で形成されている。この回り止め突起 32c に対応してセンサ基板 30 の周囲三等分位置には、係合凹部 30a～30a が形成されている。各係合凹部 30a に上記係合爪 32 の回り止め突起 32c が嵌り込んだ状態となることにより当該センサ基板 30 が回転軸 14 の回転軸線 J 回りに位置決め（回り止め）された状態となる。

【0008】

以上のように構成したセンサ基板 30 の取り付け構造によれば、電気絶縁部材 22 の前端面にセンサ基板 30 を取り付けの際に、当該センサ基板 30 の周縁部を 3 箇所の係合爪 32～32 の各案内面 32d に当接させ、各係合爪 32 をその弾性力に抗して放射方向外方へ撓ませながらそのまま当該センサ基板 30 を押し込めば、当該センサ基板 30 を段差部 22a 内に取り付けることができる。この取り付け状態では、3 箇所の係合爪 32～32 の各係合面 32b が係合アーム部 32e の弾性力によってセンサ基板 30 の端縁に押圧される。このため、センサ基板 30 には、係合面 32b の傾斜作用により 3 箇所の係合アーム部 32e～32e の弾性力がある板厚方向であって当該センサ基板 30 を電気絶縁部材 22 の前端面（段差部 22a の底部）に押し付ける方向（図 3 において白抜きの矢印で示した方向）に作用する。このように、センサ基板 30 は、その端縁に各係合爪 32 の係合面 32b が常時押圧されて、段差部 22a に押し付けられた状態に組み付けられることから、その板厚方向にがたつきのない状態に取り付けられる。

【0009】

また、センサ基板 30 の板厚に多少のばらつきがあっても、各係合アーム部 32e が放射方向外方へ弾性変形して当該センサ基板 30 の端縁に係合面 32b～32b が押圧される限り、当該センサ基板 30 は係合アーム部 32e～32e の弾性力により板厚方向に押圧された状態に保持されるため、その板厚方向にがたつきのない状態で取り付けることができる。

さらに、各係合爪 32 の係合アーム部 32e には回り止め突起 32c が設けられ、この各回り止め突起 32c がセンサ基板 30 の取り付け状態においてそれぞれ係合凹部 30a に嵌り込んだ状態とされ、これにより当該センサ基板 30 の回り止めがなされる。このよ

10

20

30

40

50

うに、周方向三等分位置に設けた係合爪 3 2 ~ 3 2 は、取り付けたセンサ基板 3 0 の板厚方向の位置決め機能と回転軸線 J 回りの位置決め（回り止め）機能との 2 機能を備えている。従って、それぞれ別々に設ける場合に比して電気絶縁部材の端面という限られたスペース内に効率よく各機構を配置することができる。

また、3 箇所に係合爪 3 2 ~ 3 2 を放射方向外方へ押し広げながらセンサ基板を段差部 2 2 a に押し付ければその取り付けが完了することから、ねじ止めや接着により取り付ける構成に比して当該センサ基板の組み付け行程の迅速化を図ることができる。

【0 0 1 0】

以上説明した実施形態に種々変更を加えて実施することができる。例えば、各係合爪 3 2 の回り止め突起 3 2 c は断面三角形を有する構成を例示したが、その他断面円弧形状、断面矩形の回り止め突起としてもよい。また、各係合爪 3 2 の回り止め突起 3 2 c は省略してもよい。

また、周方向の三等分位置に係合爪を設ける構成を例示したが、4 箇所以上であってもよい。

さらに、例示した取り付け構造にねじ止めや接着を併用して当該センサ基板を取り付ける構成としてもよい。

また、センサ基板を固定子の前面側に取り付ける場合を例示したが、後面側に取り付ける場合にも同様に適用することができる。

冷却ファン 1 7 は回転子の後側に配置する構成の他、前側に配置する構成であっても同様の冷却構造を適用することができる。

さらに、電動工具の駆動源として内蔵する D C ブラシレスモータを例示したが、その他の機器の駆動源として用いるものにも同様に適用することができる。

【図面の簡単な説明】

【0 0 1 1】

【図 1】本発明の実施形態に係る D C ブラシレスモータの縦断面図である。

【図 2】図 1 の (2) 矢視図であって、D C ブラシレスモータの前面図である。

【図 3】図 1 の (3) 部拡大図であって、センサ基板に対する係合爪の係合状態を示す縦断面図である。

【図 4】爪部の拡大側面図である。

【図 5】係合爪の爪部の拡大斜視図である。

【図 6】図 3 の (6)-(6) 線断面矢視図であって、回り止め突起の係合凹部に対する係合状態を示す横断面図である。

【符号の説明】

【0 0 1 2】

1 0 … D C ブラシレスモータ

1 1 … 回転子

1 2 … 回転子鉄心

J … 回転軸線

1 3 … リングマグネット

1 4 … 回転軸線

1 5, 1 6 … 軸受け

1 7 … 冷却ファン

2 0 … 固定子

2 1 … 固定子鉄心、2 1 a … 歯部

2 2 … 電気絶縁部材、2 2 a … 段差部、2 2 b … 切り欠き部

2 3 … 駆動コイル

3 0 … センサ基板、3 0 a … 逃がし孔、3 0 b … 端子接続板部

3 1 … 磁気センサ（ホール素子）

3 2 … 係合爪

3 2 a … 爪部、3 2 b … 係合面、3 2 c … 回り止め突起、3 2 d … 案内面

10

20

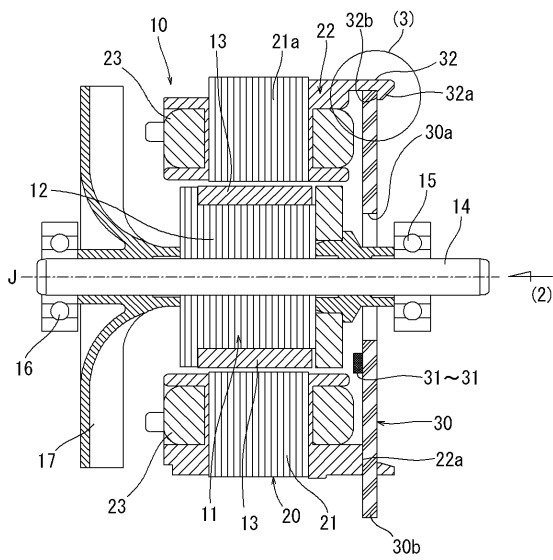
30

40

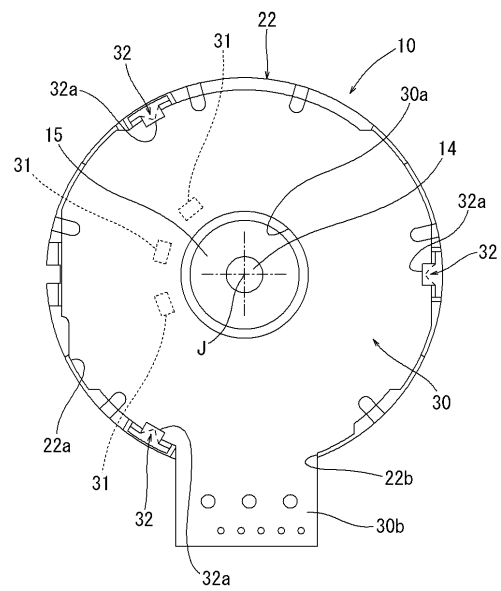
50

3 2 e … 係合アーム部

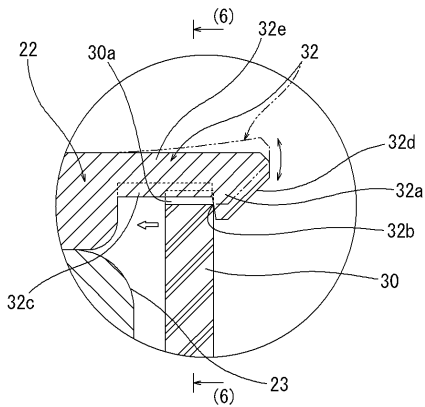
【図 1】



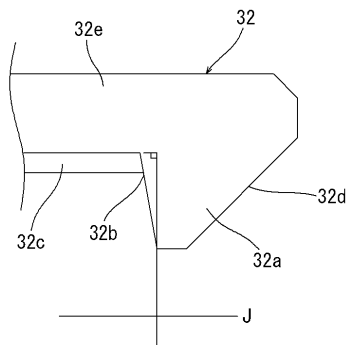
【図 2】



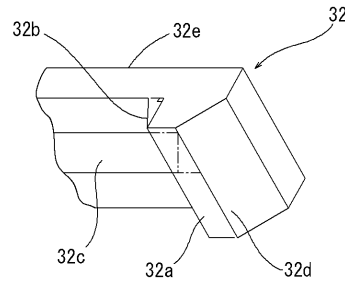
【図 3】



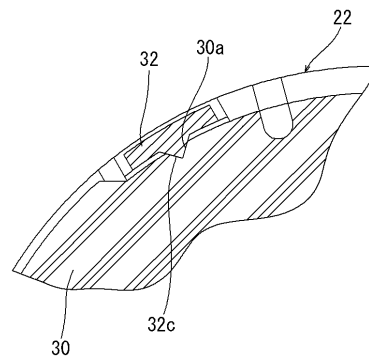
【図 4】



【図 5】



【図 6】



【手続補正書】

【提出日】平成26年11月25日(2014.11.25)

【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】

固定子鉄心と、前記固定子鉄心の少なくとも一部を覆う電気絶縁部材と、前記電気絶縁部材に巻き線される駆動コイルと、前記固定子鉄心の内周側に配置される回転子鉄心と、前記回転子鉄心に固定されるマグネットと、前記回転子鉄心に固定される回転軸と、前記回転子鉄心の前方側に配置される冷却ファンと、前記冷却ファンの前方側に配置され、前記回転軸を回転可能に支持する前側軸受けと、前記回転子鉄心の後方側に配置され、前記回転軸を回転可能に支持する後側軸受けと、前記駆動コイルの後方側に配置され、前記固定子鉄心の少なくとも一部を覆う前記電気絶縁部材に固定されるセンサ基板と、前記センサ基板の前面に取り付けられる磁気センサと、電気制御基板と、を有する DC ブラシレスモータを駆動源として内蔵し、ハウジングを有する電動工具。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

この発明は、D C ブラシレスモータを有する電動工具に関する。

【背景技術】

【0002】

このD C ブラシレスモータは、積層鋼板構造の回転子鉄心にマグネット（永久磁石）を取り付けた回転子と、積層鋼板構造の固定子鉄心の各歯部に巻き線してなる駆動コイルを回転子の周囲に位置させる固定子と、回転子の磁極の位置を検出する磁気センサ（ホール素子）を有するセンサ基板と、このセンサ基板により検出される回転子の磁極の位置を検出し、これに基づいて固定子の各駆動コイルに順次電流を流して回転子を回転させる電気回路基板を備えたもので、ブラシと整流子を必要としないことから機器のコンパクト化及びメンテナンスフリー化を図ることができる。

従来のブラシレスモータとして、例えば特許第3545215号公報に開示された技術が公知になっている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献1】特許第3545215号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

本発明は、センサ基板を取り付けることができるD C ブラシレスモータを有する電動工具を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0005】

このため、本発明は、以下に記載の構造とした。

第1の発明は、固定子鉄心と、前記固定子鉄心の少なくとも一部を覆う電気絶縁部材と、前記電気絶縁部材に巻き線される駆動コイルと、前記固定子鉄心の内周側に配置される回転子鉄心と、前記回転子鉄心に固定されるマグネットと、前記回転子鉄心に固定される回転軸と、前記回転子鉄心の前方側に配置される冷却ファンと、前記冷却ファンの前方側に配置され、前記回転軸を回転可能に支持する前側軸受けと、前記回転子鉄心の後方側に配置され、前記回転軸を回転可能に支持する後側軸受けと、前記駆動コイルの後方側に配置され、前記固定子鉄心の少なくとも一部を覆う前記電気絶縁部材に固定されるセンサ基板と、前記センサ基板の前面に取り付けられる磁気センサと、電気制御基板と、を有するD C ブラシレスモータを駆動源として内蔵し、ハウジングを有する電動工具である。

【図面の簡単な説明】

【0006】

【図1】本発明の実施形態に係るD C ブラシレスモータの縦断面図である。

【図2】図1の(2)矢視図であって、D C ブラシレスモータの前面図である。

【図3】図1の(3)部拡大図であって、センサ基板に対する係合爪の係合状態を示す縦断面図である。

【図4】爪部の拡大側面図である。

【図5】係合爪の爪部の拡大斜視図である。

【図6】図3の(6)-(6)線断面矢視図であって、回り止め突起の係合凹部に対する係合状態を示す横断面図である。

【発明を実施するための形態】

【0007】

次に、本発明の実施形態を図1～図6に基づいて説明する。図1は、本実施形態に係るDCブラシレスモータ10を示している。このDCブラシレスモータ10は、4極構造のモータであり、回転子（ロータ）11と、内周側にこの回転子11を位置させる固定子（ステータ）20と、回転子11の磁極の位置を検出するための3個のホール素子31～31を備えたセンサ基板30と、駆動回路を有する電気制御基板を備えている。電気制御基板の図示は省略されている。

回転子11は、円形の薄鋼板を多数枚積層した回転子鉄心12を備えている。この回転子鉄心12の周囲には、4極のリングマグネット13～13が固定されている。回転子鉄心12の中心には回転軸14が固定されている。

回転軸14は回転子鉄心12の両側から突き出されている。この回転軸14は、当該DCブラシレスモータ10を内装した電動工具のハウジング（図示省略）に対してそれぞれ軸受け15、16を介してその軸線J回りに回転可能に支持されている。以下、この回転子14の回転軸線J方向を電動工具の機長方向ともいう。回転軸14の図示左側であって回転子鉄心12と軸受け16との間には、冷却ファン17が取り付けられている。この冷却ファン17は回転子11と一体で回転する。この冷却ファン17が回転することにより、当該電動工具のハウジング内に外気が導入され、この外気（モータ冷却風）により回転子11及び固定子20等が冷却される。

固定子20は、概ね円筒形状を有するもので、多数枚の薄鋼板を積層した積層鋼板構造を有する固定子鉄心（ステータコア）21と、これを電氣的に絶縁するいわゆるインシュレータと呼ばれる合成樹脂製の電気絶縁部材22を備えている。固定子鉄心21の内周側には、複数（本例では6本）の歯部21a～21aが周方向六等分位置から放射方向中心に向かって突き出す状態に設けられている。

この固定子鉄心21の外周面と各歯部21a～21aの先端面を除く範囲が電気絶縁部材22で覆われている。各歯部21aの、電気絶縁部材22で覆われた部分に駆動コイル23が巻き線されている。電気絶縁部材22で覆われない各歯部21aの先端面は、回転子11の周面との間に一定の隙間をおいた状態で位置している。

【0008】

この電気絶縁部材22の前面（図1において右端面）にセンサ基板30が取り付けられている。本実施形態は、このセンサ基板30の電気絶縁部材22ひいては固定子20に対する取り付け構造に特徴を有している。電気絶縁部材22の前面側には、その全周にわたるほぼ円形の段差部22aが設けられている。この段差部22a内にセンサ基板30が収容されて、その面方向に位置決めがなされている。

センサ基板30は、概ね円板形状をなすもので、その中心には回転子11の回転軸14を位置させるための逃がし孔30aが設けられている。またこのセンサ基板30の下部には、配線接続用の端子接続板部30bが放射方向へ張り出す状態に設けられている。この端子接続板部30bは、上記段差部22aの一部を切り欠いた切り欠き部22bを経て電気絶縁部材22の外周側（図1および図2において下方）に張り出されている。

センサ基板30に取り付けた3個の磁気センサ31～31は、回転子11の磁極の位置が固定子20のいずれの歯部21aに対向する位置にあるのかを検出するためのセンサであり、本例ではホール素子が用いられている。図2に示すようにこのセンサ基板30が電気絶縁部材22の周囲三等分位置に設けられた3本の係合爪32～32で位置決め固定されている。各係合爪32は相互に同様の構成を備えている。この係合爪32の詳細が図3～5に示されている。

【0009】

図3に示すように上記3本の係合爪32～32は、電気絶縁部材22の段差部22aの外周側から機長方向前側（図1、3において右方）に突き出す状態で一体に設けられており、図3中二点鎖線で示すようにそれぞれ全体として放射方向外方へ撓むように弾性変形可能に設けられている。図4にも示すように各係合爪32は、電気絶縁部材22の周縁部

から機長方向前側に延びる係合アーム部 3 2 e と、この係合アーム部 3 2 e の先端部から放射方向内側に突き出す爪部 3 2 a を備えている。

各係合アーム部 3 2 e は断面矩形の平板形状を有している。各爪部 3 2 a は、前面側となる案内面 3 2 d と、後面側となる係合面 3 2 b を有している。案内面 3 2 d は、機長方向（回転軸 1 4 の回転軸線 J）に対してその先端側（図 3 において下側）を後側に変位させる方向に傾斜している。一方、係合面 3 2 b は、機長方向（回転軸 1 4 の回転軸線 J）に対してその先端側（図 3 において下側）を前側（図 3 において右側）に変位させる方向に傾斜している。

さらに、各係合アーム部 3 2 e の内側には、断面三角形の回り止め突起 3 2 c が一体に設けられている。各回り止め突起 3 2 c は、機長方向に沿ってその基部から爪部 3 2 a の係合面 3 2 d に至る範囲で形成されている。この回り止め突起 3 2 c に対応してセンサ基板 3 0 の周囲三等分位置には、係合凹部 3 0 a ～ 3 0 a が形成されている。各係合凹部 3 0 a に上記係合爪 3 2 の回り止め突起 3 2 c が嵌り込んだ状態となることにより当該センサ基板 3 0 が回転軸 1 4 の回転軸線 J 回りに位置決め（回り止め）された状態となる。

【0010】

以上のように構成したセンサ基板 3 0 の取り付け構造によれば、電気絶縁部材 2 2 の前端面にセンサ基板 3 0 を取り付けの際に、当該センサ基板 3 0 の周縁部を 3 箇所の係合爪 3 2 ～ 3 2 の各案内面 3 2 d に当接させ、各係合爪 3 2 をその弾性力に抗して放射方向外方へ撓ませながらそのまま当該センサ基板 3 0 を押し込めば、当該センサ基板 3 0 を段差部 2 2 a 内に取り付けることができる。この取り付け状態では、3 箇所の係合爪 3 2 ～ 3 2 の各係合面 3 2 b が係合アーム部 3 2 e の弾性力によってセンサ基板 3 0 の端縁に押圧される。このため、センサ基板 3 0 には、係合面 3 2 b の傾斜作用により 3 箇所の係合アーム部 3 2 e ～ 3 2 e の弾性力とその板厚方向であって当該センサ基板 3 0 を電気絶縁部材 2 2 の前端面（段差部 2 2 a の底部）に押し付ける方向（図 3 において白抜きの矢印で示した方向）に作用する。このように、センサ基板 3 0 は、その端縁に各係合爪 3 2 の係合面 3 2 b が常時押圧されて、段差部 2 2 a に押し付けられた状態に組み付けられることから、その板厚方向にがたつきのない状態に取り付けられる。

【0011】

また、センサ基板 3 0 の板厚に多少のばらつきがあっても、各係合アーム部 3 2 e が放射方向外方へ弾性変形して当該センサ基板 3 0 の端縁に係合面 3 2 b ～ 3 2 b が押圧される限り、当該センサ基板 3 0 は係合アーム部 3 2 e ～ 3 2 e の弾性力により板厚方向に押圧された状態に保持されるため、その板厚方向にがたつきのない状態で取り付けることができる。

さらに、各係合爪 3 2 の係合アーム部 3 2 e には回り止め突起 3 2 c が設けられ、この各回り止め突起 3 2 c がセンサ基板 3 0 の取り付け状態においてそれぞれ係合凹部 3 0 a に嵌り込んだ状態とされ、これにより当該センサ基板 3 0 の回り止めがなされる。このように、周方向三等分位置に設けた係合爪 3 2 ～ 3 2 は、取り付けたセンサ基板 3 0 の板厚方向の位置決め機能と回転軸線 J 回りの位置決め（回り止め）機能との 2 機能を備えている。従って、それぞれ別々に設ける場合に比して電気絶縁部材の端面という限られたスペース内に効率よく各機構を配置することができる。

また、3 箇所の係合爪 3 2 ～ 3 2 を放射方向外方へ押し広げながらセンサ基板を段差部 2 2 a に押し付ければその取り付けが完了することから、ねじ止めや接着により取り付ける構成に比して当該センサ基板の組み付け行程の迅速化を図ることができる。

【0012】

以上説明した実施形態に種々変更を加えて実施することができる。例えば、各係合爪 3 2 の回り止め突起 3 2 c は断面三角形を有する構成を例示したが、その他断面円弧形状、断面矩形の回り止め突起としてもよい。また、各係合爪 3 2 の回り止め突起 3 2 c は省略してもよい。

また、周方向の三等分位置に係合爪を設ける構成を例示したが、4 箇所以上であってもよい。

さらに、例示した取り付け構造にねじ止めや接着を併用して当該センサ基板を取り付ける構成としてもよい。

また、センサ基板を固定子の前面側に取り付ける場合を例示したが、後面側に取り付ける場合にも同様に適用することができる。

冷却ファン17は回転子の後側に配置する構成の他、前側に配置する構成であっても同様の冷却構造を適用することができる。

さらに、電動工具の駆動源として内蔵するDCブラシレスモータを例示したが、その他の機器の駆動源として用いるものにも同様に適用することができる。

【符号の説明】

【0013】

10…DCブラシレスモータ

11…回転子

12…回転子鉄心

J…回転軸線

13…リングマグネット

14…回転軸

15, 16…軸受け

17…冷却ファン

20…固定子

21…固定子鉄心、21a…歯部

22…電気絶縁部材、22a…段差部、22b…切り欠き部

23…駆動コイル

30…センサ基板、30a…逃がし孔、30b…端子接続板部

31…磁気センサ（ホール素子）

32…係合爪

32a…爪部、32b…係合面、32c…回り止め突起、32d…案内面

32e…係合アーム部