

【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5部門第2区分

【発行日】平成17年9月2日(2005.9.2)

【公開番号】特開2001-41230(P2001-41230A)

【公開日】平成13年2月13日(2001.2.13)

【出願番号】特願平11-215197

【国際特許分類第7版】

F 16 C 19/10

F 16 C 33/36

F 16 C 33/58

【F I】

F 16 C 19/10

F 16 C 33/36

F 16 C 33/58

【手続補正書】

【提出日】平成17年3月8日(2005.3.8)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0064

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0064】

この構成においては、環状軌道輪3の軌道面5が水平な平面であるため、他方の環状軌道輪2、円錐ころ6、浮動軌道輪10および保持器14は軌道面5の上を半径方向に自由に動くことができ、この軸受1では半径方向の荷重を全く支持しない。半径方向の位置および荷重の支持は別に設けた半径方向軸受に依存する。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0066

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0066】

図10には第5の実施形態を示してあり、図10(A)は軸受1の一部の断面図、図10(B)は図10(A)中のX-X線に沿う断面図である。この実施形態においては、保持器14の外周部14aおよび内周部14bに、環状軌道輪2の軌道面4に対向して保持器14の軸方向の移動を規制する規制部20が設けられている。

【手続補正3】

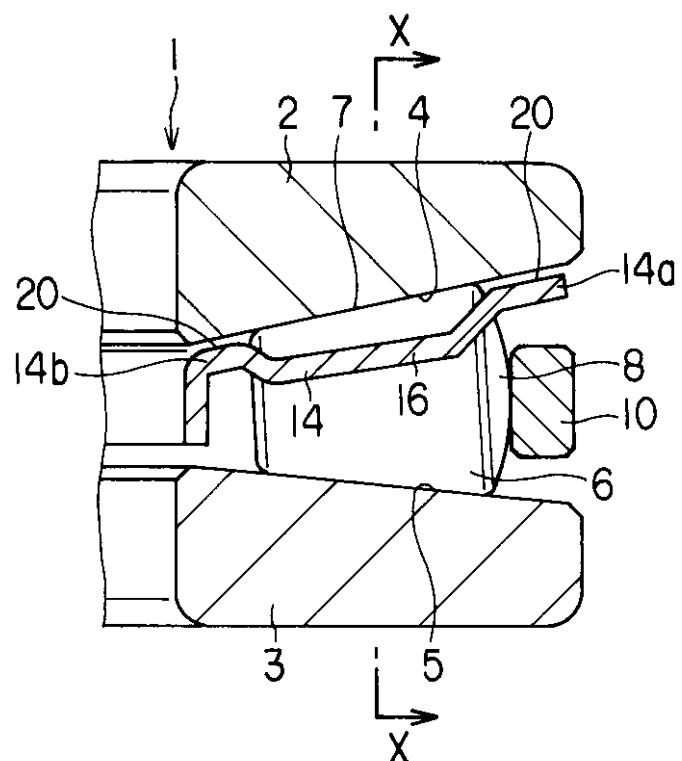
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図10

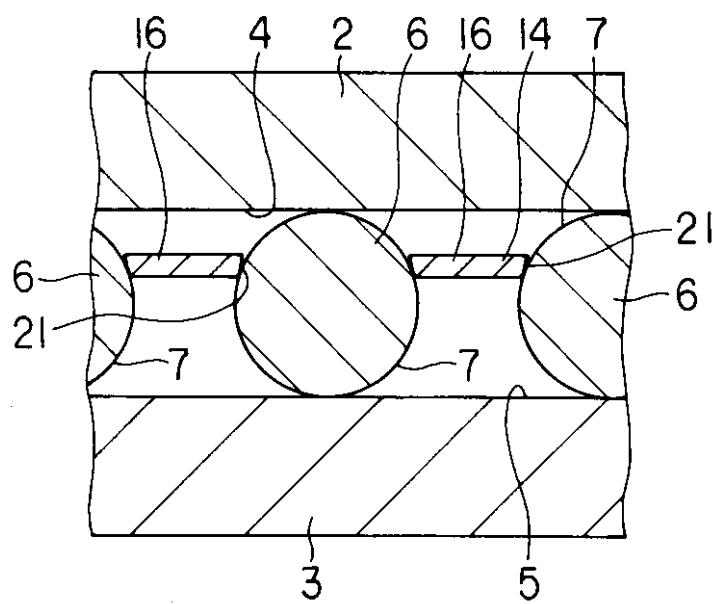
【補正方法】変更

【補正の内容】

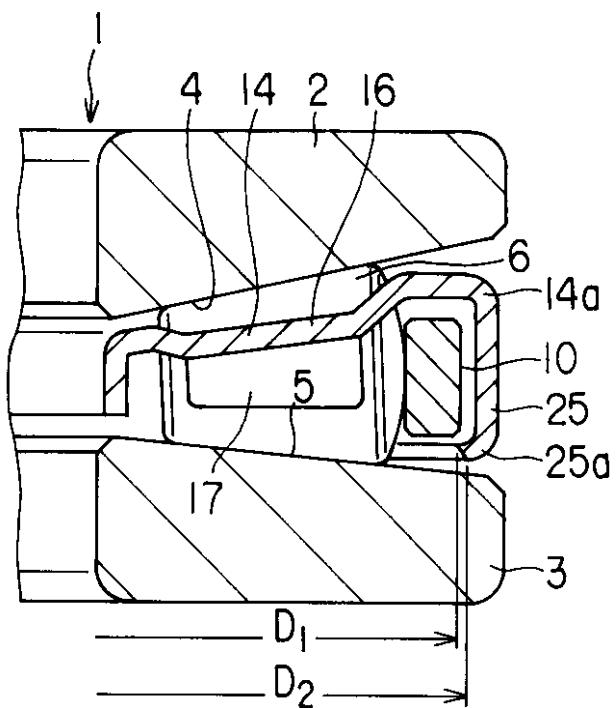
【図10】



(A)



(B)

【手続補正4】**【補正対象書類名】**図面**【補正対象項目名】**図12**【補正方法】**変更**【補正の内容】****【図12】****【手続補正5】****【補正対象書類名】**図面**【補正対象項目名】**図13**【補正方法】**変更**【補正の内容】**

【図13】

