

【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1区分

【発行日】平成22年1月28日(2010.1.28)

【公表番号】特表2002-530570(P2002-530570A)

【公表日】平成14年9月17日(2002.9.17)

【出願番号】特願2000-582709(P2000-582709)

【国際特許分類】

F 02 N	11/04	(2006.01)
F 02 N	11/00	(2006.01)
F 02 N	15/02	(2006.01)

【F I】

F 02 N	11/04	A
F 02 N	11/00	E
F 02 N	15/02	M

【誤訳訂正書】

【提出日】平成21年11月27日(2009.11.27)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】特許請求の範囲

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】内燃機関、特に自動車の内燃機関のためのスタータとゼネレータとして切換え可能である電気的な機械において、該機械が2段の遊星歯車伝動装置を内燃機関の軸(4)に連結するためにはしておあり、該段の回動運動を固持するための制動装置が各段に配属されていることを特徴とする、電気的な機械。

【請求項2】前記制動装置の少なくとも第1が中空歯車(3₁, 3₁₁)に噛合っている、請求項1記載の電気的な機械。

【請求項3】前記制動装置がブロックブレーキ、多板ブレーキ又は摩擦バンドブレーキである、請求項1又は2記載の電気的な機械。

【請求項4】2段の遊星歯車伝動装置が、スタータ又はゼネレータ軸(6)と固定的に結合された2つの太陽歯車(1₁, 1₁₁)と、それぞれ前記太陽歯車(1₁, 1₁₁)の1つ及び1つの中空歯車(3₁, 3₁₁)と噛合う2組の遊星歯車(2₁, 2₁₁)とを有しておあり、両方の遊星歯車組の遊星歯車(2₁, 2₁₁)が内燃機関軸(4)に固定的に連結された遊星歯車保持体(20)に回転可能に取付けられている、請求項1から3までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項5】2つの中空歯車(3₁, 3₁₁)の寸法が等しい、請求項4記載の電気的な機械。

【請求項6】2つの段の伝達比が2.4と7.5との間に位置しかつ2と3との間のスレッドを有している、請求項4又は5記載の電気的な機械。

【請求項7】内燃機関軸(4)の回転数がほぼ機関回転数と等しい、請求項4、5又は6記載の電気的な機械。

【請求項8】第2の制動装置が他方の中空歯車に作用している、請求項2及び請求項4から7までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項9】2段の遊星歯車伝動装置が2つの太陽歯車(1₁, 1₁₁)と2組の遊星歯車(2₁, 2₁₁)とを有し、各太陽歯車(1₁, 1₁₁)が内燃機関軸(4)もしくはスタータ又はゼネレータ軸(6)と固定的に結合されており、かつ遊星歯車(2₁, 2₁₁)がそれぞれ太陽歯車と少なくとも1つの中空歯車(3₁, 3₁₁)と噛合って

おり、2組の遊星歯車(2_i, 2_{i i})が対を成して共通の軸(7)の上に回動不能に結合されている、請求項1から3までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項10】 2段の遊星歯車伝動装置が2つの太陽歯車(1_i, 1_{i i})と2組の遊星歯車(2_i, 2_{i i})とを有し、各太陽歯車(1_i, 1_{i i})が内燃機関軸(4)もしくはスターク又はゼネレータ軸(6)と固定的に結合されており、遊星歯車(2_i, 2_{i i})がそれぞれ太陽歯車(1_i, 1_{i i})の一方と噛合っており、2組の遊星歯車が互いに対を成して噛合っている、請求項1から3までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項11】 第2の制御装置が軸(4, 6)を中心とした遊星歯車(2_i, 2_{i i})の回転をブロックすることができる、請求項9又は10記載の電気的な機械。

【請求項12】 両方の組の遊星歯車(2_i, 2_{i i})が1つの共通の遊星歯車保持体(20, 20)に回転可能に取付けられている、請求項9から11までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項13】 第2の制動装置が遊星歯車保持体(20, 20)に係合する、請求項12記載の電気的な機械。

【請求項14】 制動装置(35_i; 35_{i i}; 50_i, 50_{i i})が共通の調節装置(41, 42, 43, 44, 45, 48; 49, 60_i, 60_{i i}, 56_i, 56_{i i})によって作動可能であって、該調節装置が第1の制動装置が開放されかつ第2の制動装置が閉鎖される作業位置(b)と、第2の制動装置が開放されかつ第1の制動装置が閉鎖される作業位置(d)と、両方の制動装置が開放されるアイドリング位置(c)をとることができ、1つの自由度で運動可能な制御部材(45; 49)によって各位置へ調節可能である、請求項1から13までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項15】 調節装置がアイドリング位置(c)を越えて1つの作業位置(b, d)から他の作業位置へ移動可能である、請求項14記載の電気的な機械。

【請求項16】 調節装置が作業位置(b, d)の1つを越えて、1つの制動位置(a, e)に可動であり、該制動位置(a, b)において前記作業位置(b, d)において開放されていた制動装置が制動を行う、請求項14又は15記載の電気的な機械。

【請求項17】 調節装置が、一方の制動装置の閉鎖を、他方の制動装置が同時に閉じられないときだけしか許さない、請求項14, 15又は16記載の電気的な機械。

【請求項18】 制動装置(35_i, 35_{i i})が伝動装置の軸(4, 6)に対して平行な調節運動によって作動可能であり、調節装置(41, 45, 48)が回転運動を2つの制動装置(35_i, 35_{i i})の調節運動に変換するために、前記軸線を中心として旋回可能な2つのランプ(43)を有している、請求項14から17までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項19】 2つの制動装置(35_i, 35_{i i})のランプ(43)が回動不能に結合されている、請求項18記載の電気的な機械。

【請求項20】 制動装置(35_i, 35_{i i})が前記軸線(4, 6)に沿ってそれぞれ遊星歯車伝動装置(33)と所属のランプ(43)との間に配置されている、請求項18又は19記載の電気的な機械。

【請求項21】 制動装置が多板ブレーキである、請求項18から20までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項22】 制動装置(50_i, 50_{i i})が伝動装置の軸線に対し垂直な調節運動(A)によって作動可能であり、調節装置(49; 60_i, 60_{i i}, 55, 59)がカム円板(60)と該カム円板(60)の回転運動を制動装置(50_i, 50_{i i})の調節運動に変換するために前記カム円板と交番作用する複数のレバーとを有している、請求項14から17までのいずれか1項記載の電気的な機械。

【請求項23】 制動装置(50_i; 50_{i i})がブロックブレーキである、請求項22記載の電気的な機械。