

【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 18 年 1 月 5 日 (2006.1.5)

【公表番号】特表 2005-523402 (P2005-523402A)
 【公表日】平成 17 年 8 月 4 日 (2005.8.4)
 【年通号数】公開・登録公報 2005-030
 【出願番号】特願 2003-568356 (P2003-568356)
 【国際特許分類】

F 1 6 H 49/00 (2006.01)

F 1 6 H 35/00 (2006.01)

G 0 1 D 5/245 (2006.01)

【F I】

F 1 6 H 49/00 A

F 1 6 H 35/00 Z

G 0 1 D 5/245 X

【手続補正書】
 【提出日】平成 17 年 9 月 12 日 (2005.9.12)
 【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】請求項 17

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 17】

駆動歯車 (100) の回転軸線 (103) と被動歯車 (200) が軸支されている点 P との間の最短距離は、駆動歯車 (100) の本体 (106) の半径よりも小さい請求項 15 又は 16 に記載のロータリーエンコーダ。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 18

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 18】

駆動歯車 (100) の回転軸線 (103) と被動歯車 (200) が軸支されている点 P との間の最短距離は、コード板 (402) の半径よりも小さい請求項 15 ~ 17 のいずれか 1 項に記載のロータリーエンコーダ。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0017

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0017】

この実施の形態では、螺旋状の線がアルキメデスの螺旋の一部として方程式 $r = a \cdot \varphi$ にしたがって形成されている。この場合、 r は螺旋の半径である。 a は正の定数である。 φ は、螺旋の線の極の周りの放射光線の (ラジアン) の) 旋回角度である。この示された例では螺旋が駆動歯車 100 に対して中心に配置されているので、ここでは極が回転軸線 103 に存在する。この種類の螺旋の場合、螺旋の極から出発する任意の光線の連続する 2 つの交点がそれぞれ、同じ間隔、すなわち $2 \cdot \pi \cdot a$ を有する。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0053

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0053】

説明した構造の特に好適な点は、上述したように被動歯車200が駆動歯車100の本体106の外径からはみ出ないか又はほとんどはみ出ないように、この被動歯車200は配置されていることである。換言すれば、軸受Pと駆動歯車の回転軸線103との間の距離が、駆動歯車100の本体106の半径よりも小さい。この示された例では、軸受Pと駆動歯車103の回転軸線103との間の距離が、コード板402の半径よりも小さい。2つ又は多数の軸受Pが存在する場合、被動歯車200の回転軸線203が駆動歯車100の回転軸線103に対して適切に傾斜しているときに、各軸受Pを回転軸線103に対して最短距離で配置する必要がある。ロータリーエンコーダの配置が、この基準を満たすことによって比較的小さい直径を有する。