

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2010 年 7 月 29 日(29.07.2010)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2010/084693 A1

- (51) 国際特許分類:
F16H 25/22 (2006.01) B66F 9/08 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2009/071682
- (22) 国際出願日: 2009 年 12 月 25 日(25.12.2009)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2009-013006 2009 年 1 月 23 日(23.01.2009) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 日立建機株式会社(HITACHI CONSTRUCTION MACHINERY CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1128563 東京都文京区後楽二丁目 5 番 1 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 早瀬 功(HAYASE Isao) [JP/JP]; 〒3120034 茨城県ひたちなか市堀口 8 3 2 番地 2 株式会社日立製作所機械研究所内 Ibaraki (JP). 平工 賢二(HIRAKU Kenji) [JP/JP]; 〒3120034 茨城県ひたちなか市堀口 8 3 2 番地 2 株式会社日立製作所機械研究所内 Ibaraki (JP). 山田 弘幸(YAMADA Hiroyuki) [JP/JP]; 〒3120034 茨城県ひたちなか市堀口 8 3 2 番地 2 株式会社日立製作所機械研究所内 Ibaraki (JP). 落合 正巳(OCHIAI Masa-

mi) [JP/JP]; 〒1128563 東京都文京区後楽二丁目 5 番 1 号 日立建機株式会社内 Tokyo (JP). 柳 勇一(YANAGI Yuichi) [JP/JP]; 〒1050003 東京都港区西新橋一丁目 1 5 番 5 号 TCM株式会社内 Tokyo (JP). 関山 伸哉(SEKIYAMA Nobuya) [JP/JP]; 〒2440817 神奈川県横浜市戸塚区吉田町 2 9 2 番地 株式会社日立製作所 生産技術研究所内 Kanagawa (JP).

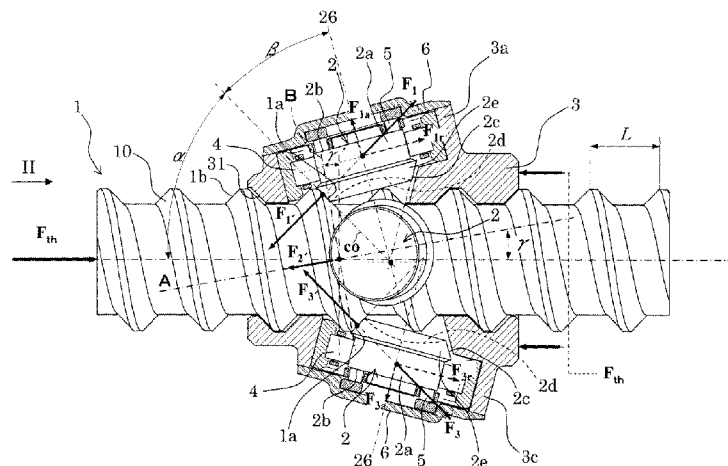
- (74) 代理人: 春日 譲(KASUGA Yuzuru); 〒1030023 東京都中央区日本橋本町三丁目 4 番 1 号トリイ日本橋ビル Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PE, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ

[続葉有]

(54) Title: LINEAR ACTUATOR AND FORKLIFT

(54) 発明の名称: リニアアクチュエータ及びフォークリフト

[図1]



(57) Abstract: A linear actuator provided with: a screw shaft (1); a screw thread (10) helically formed on the outer periphery of the screw shaft; rollers (2) arranged along the screw thread so as to be spaced from each other in the circumferential direction of the screw shaft and rolling on a flank surface (1a) of the screw thread through rolling surfaces (2c); and a roller cage (3) for containing the rollers in such a manner that each of the rollers can rotate and rotating relative to the screw shaft when the rollers are rotated. The center axis (26) of each of the rollers is fixed relative to the roller cage in such a manner that the center axis (26) is disposed in an attitude in which a line imaginarily extended from the center axis (26) intersects the screw shaft and in which the center axis (26) is tilted to the screw thread side. The configuration minimizes the possibility of occurrence of a slip between the screw shaft and the rollers, and this provides the linear actuator with durability and power transmission efficiency at a high level.

(57) 要約:

[続葉有]

WO 2010/084693 A1



(AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

ネジ軸 1 と、ネジ軸の外周に螺旋状に形成されたネジ山 10 と、ネジ山に沿ってネジ軸の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面 2c を介してネジ山のフランク面 1a 上を転動する複数のローラ 2 と、複数のローラをそれぞれ自転可能に収納し、複数のローラが転動されるとネジ軸に対して相対的に回転するローラケージ 3 とを備え、ローラの中心軸 26 を、自身を仮想的に延長した直線がネジ軸と交差する姿勢で、かつネジ山側に傾斜した姿勢でローラケージに固定させる。これにより、ローラとネジ軸の間に大きなすべりが生じることを抑制できるので、高い動力伝達効率と耐久性を有するリニアアクチュエータを提供できる。

明 細 書

発明の名称： リニアアクチュエータ及びフォークリフト

技術分野

[0001] 本発明は、ネジ軸とローラケージの間に相対的な直動運動を生成するリニアアクチュエータと、これを備えたフォークリフトに関する。

背景技術

[0002] 近年、環境問題や温暖化対策の一環として、従来からの油圧アクチュエータに換えて、電動アクチュエータを各種機器のアクチュエータとして利用する志向が高まっている。これは、電動アクチュエータを利用すると、油圧機器で必要な作動油を使用しないこと自体が環境対策になると同時に、電動化による効率向上によって消費動力を削減できることに加え、動力回生を活用した一層の消費動力削減ができること、エネルギーを内燃機関の燃料から電力に変換することによりアクチュエータ稼動現場でローカルな環境負荷低減ができること、そして、バッテリーを介した深夜電力利用による広域でのエネルギーの有効利用ができること等を狙ったものである。この流れは、建設機械などに多用されている油圧シリンダのように大きな推力を発生させるリニアアクチュエータの分野にも及んでおり、大推力に耐える電動リニアアクチュエータのニーズが高まっている。

[0003] 電動リニアアクチュエータで用いられる回転→直動変換機構としては、ネジ軸とナット部材の隙間に配置される転動体として小球を利用したボールネジがある。しかし、この技術では、ネジ軸及びナット部材と小球の接触が点接触となり、大きなヘルツ応力が生じてフレーキングが発生してしまうので、大推力用に使用され長期寿命を要求される場合には十分な耐久性を保証しにくい。

[0004] この種の課題の解決を図った技術としては、ボールネジの小球にかえて円錐型のローラを転動体として採用したものがある（特開2004-190767号公報等参照）。すなわち、このように円錐型ローラを用いることによ

り、ローラとネジ軸及びナット部材の間を線接触あるいはそれに近い接触状態とすることで、ヘルツ応力を低減してフレーキングに対する耐久性の改善を図ろうとしている。

先行技術文献

特許文献

[0005] 特許文献1：特開2004-190767号公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0006] しかしながら、上記技術においてネジ軸に対してナット部材が相対移動すると、円錐型ローラ自体もナット部材に対して移動してしまう。そのため、円錐型ローラがナット部材の外部に排出されないように、ボールネジの場合と同様に円錐型ローラを循環させる経路を設ける必要がある。ところが、円錐型ローラは、球と異なり、方向性を持った形状をしているので、その循環経路で線接触する姿勢を維持したり、スムーズに循環経路を循環させることが現実的には非常に難しい。また、ナット部材に収納された円錐型ローラの平均直径は比較的小さくなる傾向があるため、多数のローラで推力を伝達する必要がある。さらに、各ローラが転動体として均等に荷重を分担するためには、各円錐型ローラ、ネジ軸、及びナット部材をそれぞれ高精度で製作しなければならず、この点においても実現性が乏しい。

[0007] 本発明の目的は高い動力伝達効率と耐久性を有するリニアアクチュエータを提供することにある。

課題を解決するための手段

[0008] 本発明は、上記目的を達成するために、ネジ軸と、このネジ軸の外周に螺旋状に形成されたネジ山と、このネジ山に沿って前記ネジ軸の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面を介して前記ネジ山のフランク面上を転動する複数のローラと、この複数のローラをそれぞれ自転可能に収納し、前記複数のローラが転動されると前記ネジ軸の周りを前記ネジ軸に対して相対的

に回転するローラケージとを備え、前記ローラの中心軸を、当該中心軸を仮想的に延長した直線が前記ネジ軸と交差する姿勢で、かつ前記転動面が接触する前記フランク面側に傾斜した姿勢で前記ローラケージに固定させるものとする。

発明の効果

[0009] 本発明によれば、ローラとネジ軸の間に大きなすべりが生じることを抑制できるので、高い動力伝達効率と耐久性を有するリニアアクチュエータを提供できる。

図面の簡単な説明

[0010] [図1]本発明の第1の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図。
[図2]図1中のII方向からのリニアアクチュエータの正面図。
[図3]本発明の第2の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図。
[図4]本発明の第3の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図。
[図5]図4中の点P1における各部の転動距離を示した図。
[図6]図4中の点P3における各部の転動距離を示した図。
[図7]本実施の形態において摩擦損失を最小化するための設計理論の説明図。
[図8]図4中の平面Cにおけるローラ2の転動部2e付近の断面図。
[図9]図4中の平面Cにおける軸受14の円錐コロ14a付近の断面図。
[図10]本発明の第4の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図。
[図11]本発明に係るリニアアクチュエータを備えるフォークリフトの側面図。
。
[図12]図11のフォークリフトにおけるマスト付近の拡大図。

発明を実施するための形態

[0011] 以下、本発明の実施の形態を図面を用いて説明する。
[0012] 図1は本発明の第1の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図であり、図2は図1中のII方向からみたその正面図である。
[0013] これらの図に示すリニアアクチュエータは、ネジ軸1と、複数のローラ2と、ローラケージ3を主に備えている。

[0014] ネジ軸 1 の外周には螺旋状に形成されたネジ山 10 が設けられている。ネジ山 10 のフランク面 1 a, 1 b は、ネジ軸 1 の中心軸に対して傾斜している。本実施の形態におけるネジ山 10 は、台形状の断面を有しており、ネジ軸 1 の径方向外側における面はネジ軸 1 の中心軸に対して略平行になっている。そして、その平行な面の両端からは、傾斜状のフランク面 1 a, 1 b がネジ軸 1 に向かって広がっている。このように形成されたネジ山 10 によってネジ軸 1 の外周にはネジ溝が形成され、ネジ軸 1 は雄ネジとなっている。なお、以下において適宜、図 1 における右側のフランク面を右フランク面 1 a とし、左側のフランク面を左フランク面 1 b とする。

[0015] ローラケージ 3 には、ネジ軸 1 の雄ネジに対応する雌ネジ部 31 が形成されており、ネジ軸 1 は雌ネジ部 31 を介してローラケージ 3 内に挿入されている。また、ローラケージ 3 は、図 2 に示すように、ネジ軸 1 の径方向外側（より具体的には各ローラ 2 の中心軸方向）に向かって突出した略円筒状の複数の突出部 3 a, 3 b, 3 c を有している。ここでは、図 2 において、手前から紙面奥に向かって順に、突出部 3 a、突出部 3 b、突出部 3 c とする。突出部 3 b は、突出部 3 a をネジ軸 1 のリード L の 3 分の 1 だけ図 1 中の右方向（ネジ軸 1 の軸方向）に移動させ、かつネジ軸 1 の中心軸周りに 120 度（3 分の 2 π ）だけ回転させた位置に配置されており、突出部 3 c は、この突出部 3 b の位置からリード L の 3 分の 1 だけ図 1 中の右方向に移動させ、かつネジ軸 1 の中心軸周りに 120 度だけ回転させた位置に配置されている。この関係により、図 1 おける突出部 3 a, 3 c は、本来であれば突出部 3 b（図 1 の中央部に図示）に対してリード L の 3 分の 1 だけ左右にずらし 120 度回転させて図示すべきであるが、すべての突出部 3 a, 3 b, 3 c を同一平面上に表示するため、便宜的にリード L の 4 分の 1 だけずらして図示している。また、同様の便宜を図って、図 1 における突出部 3 a, 3 c の断面において、ローラ 2、円筒コロ軸受 4, 5、及びカバー 6 についてはローラ 2 の中心軸 26 を含む平面における断面を図示し、ローラケージ 3 の雌ネジ部 31 についてはネジ軸 1 の中心軸を含む平面における断面を図示し

ている。

[0016] 突出部 3 a, 3 b, 3 c 内には転がり軸受（後述する円筒コロ軸受 4, 5）を介してローラ 2 がそれぞれ自転可能に収納されており、突出部 3 a, 3 b, 3 c の開口部はそれぞれカバー 6 によって閉塞されている。カバー 6 はボルトなどの固定手段（図示せず）によってローラケージ 3 に固定されている。ローラケージ 3 とネジ軸 1 は、ローラケージ 3 内に収納された複数のローラ 2 の転動面 2 c を介してのみ接触しており、他の部分では非接触状態となっている。複数のローラ 2 が転動すると、ローラケージ 3 がネジ軸 1 の周りをネジ軸 1 に対して相対的に回転し、ネジ軸 1 とローラケージ 3 の間に相対的な直動運動が生成される。なお、本実施の形態のローラケージ 3 では、生産容易性を優先させる観点から、3 つのローラ 2 を収納するために 3 つの突出部 3 a, 3 b, 3 c を設けたが、突出部の数（すなわち、ローラ 2 の数）は作用させる軸推力の大きさ等に応じて適宜増減させても良い。

[0017] 雌ネジ部 3 1 は、ローラ 2（転動面 2 c）が右フランク面 1 a と接触した図 1 の状態において（前述のように、図 1 における雌ネジ部 3 1 近傍は、便宜上、ネジ軸 1 の中心軸を含む平面における断面として図示されている）、左フランク面 1 b と雌ネジ部 3 1 の間に形成される隙間よりも、右フランク面 1 a と雌ネジ部 3 1 の間に形成される隙間の方が相対的に大きくなるように形成されている。

[0018] このように雌ネジ部 3 1 を形成すると、図 1 に示した方向（図 1 における右方向）に軸推力 F_{th} が作用している場合には、その軸推力 F_{th} を必ずローラ 2 を介してローラケージ 3 に伝達させることができる。したがって、上記のように雌ネジ部 3 1 を形成すれば、ネジ軸 1 とローラケージ 3 の間で行われる相対的な回転と軸方向移動を、摩擦損失の小さい転がり対偶で行うことができる。なお、上記のように雌ネジ部 3 1 を形成しておけば、仮に軸推力 F_{th} が図 1 と逆方向（すなわち、図 1 における左方向）に作用するときがあっても、雌ネジ部 3 1 との隙間が小さい左フランク面 1 b が雌ネジ部 3 1 と即座に接触することになるので、軸推力 F_{th} によるガタを小さく抑えること

ができる。

[0019] 各ローラ 2 は、中心軸 2 6 を中心に自転して右フランク面 1 a 上を転動する転動部 2 e と、転動部 2 e から突出し中心軸 2 6 をその中心に有する回転軸 2 a と、転動部 2 e におけるネジ軸 1 側の端面である内側端面 2 d と、回転軸 2 a におけるカバー 6 側の端面である外側端面 2 b を備えている。転動部 2 e の周方向には、右フランク面 1 a と接触する転動面 2 c が設けられており、転動部 2 e はこの転動面 2 c を介して右フランク面 1 a 上を転動する。

[0020] 各ローラ 2 の中心軸 2 6 は、中心軸 2 6 を仮想的に延長した直線がネジ軸 1 と交差する姿勢を保持するように、ローラケージ 3 に対して固定されている。また、これを換言すると、ローラ 2 の中心軸 2 6 は、ネジ山 1 0 のリード角 γ' (図 1 参照) と概ね等しい角度 γ でもってネジ軸 1 の中心軸と交差する平面 A 上に位置していると表現することもできる。ここで、平面 A がネジ軸 1 の中心軸と交差する角度 γ が、リード角 γ' と「概ね」等しいとしたのは下記の理由による。リード角 γ' は、ネジ軸 1 の中心軸からの距離が一定の所定の円筒面と右フランク面 1 a との交差線から求められる。しかし、右フランク面 1 a は、ネジ軸 1 の径方向においてネジ軸 1 の中心軸から所定の範囲 (すなわち、ネジ山 1 0 の高さ分) にわたって存在するため、右フランク面 1 a 上のどの箇所を選択するかによってリード角 γ' も所定の範囲をもった値となる。そのため、角度 γ とリード角 γ' を厳密に対応させることが困難だからである。

[0021] また、リード角 γ' は、図 1 中の一点鎖線 B で示される右フランク面 1 a の接線とネジ軸 1 の中心軸に直角な直線とが成す角であるので、一点鎖線 B と平面 A はほぼ直交する。すなわち、平面 A は右フランク面 1 a とほぼ直交している。なお、突出部 3 a、3 b 内のローラ 2 の中心軸 2 6 についても、突出部 3 b 内のローラ 2 と同様に、ネジ軸 1 の中心軸と γ の角度で交差する平面内に収まっている。

[0022] 上記のような姿勢で中心軸 2 6 を保持しつつ右フランク面 1 a と接するよ

うに転動面 2 c を形成すると、転動面 2 c と右フランク面 1 a が接触する部分において、それぞれの中心軸から近い部分同士を接触させることができ、かつそれぞれの中心軸から遠い部分同士を接触させることができる。これによりローラ 2 とネジ山 1 0 の間にすべりが生じることを抑制することができる。

[0023] また、本実施の形態における各ローラ 2 の中心軸 2 6 は、上記の姿勢を保持しながら、転動面 2 c が接触しているネジ山 1 0 側に傾斜した姿勢で保持されている。すなわち、中心軸 2 6 は平面 A 内において転動面 2 c と右フランク面 1 a との接触部側に傾斜している。このように中心軸 2 6 を右フランク面 1 a 側に傾けると、転動面 2 c が接触しているネジ山 1 0 と 1 ピッチ分間隔を介したネジ山 1 0 の外側（図 1 の突出部 3 a 中のローラ 2 における上方）にローラ 2 の内側端面 2 d を配置させることができるので、中心軸 2 6 を傾けない場合と比較してローラ 2 の転動部 2 e の直径（より具体的には内側端面 2 d の直径）を大きくすることができる。これにより、例えば、内側端面 2 d の直径をネジ山 1 0 のピッチ（本実施の形態ではリード L にも相当）よりも大きくすることができるので、転動面 2 c が接触しているネジ山 1 0 の隣のネジ山 1 0 と内側端面 2 d を対向させることができる。したがって、上記のようにローラ 2 の中心軸 2 6 をネジ山 1 0 側に傾斜した姿勢で保持すると、転動部 2 e の直径を大きくすることができるので、転動面 2 c と右フランク面 1 a に生じるヘルツ応力を低減することができる。

[0024] なお、上記のように内側端面 2 d がネジ山 1 0 と対向する程度にまで転動部 2 e の直径を大きくする場合には、本実施の形態のように内側端面 2 d にすり鉢状の凹部を形成することが好ましい。このように内側端面 2 d に凹部を形成すれば、内側端面 2 d がネジ山 1 0 と接触することを回避できるからである。また、このように内側端面 2 d に凹部を形成すると、ローラ 2 の中心軸 2 6 をネジ山 1 0 側傾斜させる際の傾斜量が小さくても、次のピッチにおけるネジ山 1 0 と干渉することが避けられるようになる。このように中心軸 2 6 の傾斜量を小さくすると、転動部 2 e の径が同じであってもローラケ

ージ3の外径を小さく抑えることができる。

[0025] 各ローラ2の転動面2cは、中心軸26方向における一定の範囲において、右フランク面1aと接触するように形成されている。このように転動面2cと右フランク面1aを接触させると、ヘルツ応力が低減してフレーキングに対する耐久性を改善することができる。ここで、本実施の形態のようにネジ山10の右フランク面1aがネジ軸1の中心軸に対して傾斜している場合には、各ローラ2を、その中心軸26方向における一定の範囲において、転動部2eの直径がネジ軸1に近づくにつれて右フランク面1aの形状に合わせて徐々に小さくなるように形成すれば良い。このようにローラ2を形成すると、ローラ2とネジ軸1のそれぞれの中心軸から遠い部分同士及び近い部分同士を互いに接触させることができ、両者が接触しているいずれの点においてもすべりを微小にできるからである。

[0026] なお、転動部2eと右フランク面1aの接触部分は可能な限り長く確保して、両者を線接触させることが好ましい。この点に関し、本実施の形態の転動部2eの直径は、中心軸26方向における一定の範囲においてネジ軸1に近づくにつれてネジ山10の形状（すなわち台形）に合わせて一定の割合で小さくなっており、転動部2eは円錐c o（図1参照）の一部で形成されている。すなわち、転動面2cは円錐c oの側面の一部で形成されており、転動部2eは右フランク面1aとその全域に亘って線接触している。

[0027] ここで、図1において、転動面2cによって定義される円錐c oの頂角を 2β とし、転動面2cと右フランク面1aとの接触線がネジ軸1の中心軸となす角を α とする（ α は、当該接触線を含む平面における断面において右フランク面1aの傾斜方向も表している。なお、図1においてネジ山10の輪郭として表示されているフランク面1aとネジ軸1の中心軸とがなす角度は厳密には α にならないが、角度 γ の値が小さい場合には近似的に α に等しい）。ここで、図1に示すローラ2のように角度 α と角度 β を合計した角度を $\pi/2$ よりも小さくすると、ローラ2の中心軸26を転動面2cと右フランク面1aとの接触部側に傾斜させることができる。このとき、ローラ2の内側

端面 2 d の外輪は、中心軸 2 6 に対して直角となっているため、ネジ軸 1 の中心軸に対して傾斜することになる。このように、中心軸 2 6 を接触部側に傾斜させると、前述のように転動部 2 e の直径を大きくすることができ、転動面 2 c と右フランク面 1 a に生じるヘルツ応力を低減することができる。

[0028] 各ローラ 2 は、ローラ 2 に作用するラジアル荷重を支持可能なラジアル転がり軸受 4 と、ローラ 2 に作用するスラスト荷重を支持可能なスラスト転がり軸受 5 を介して、ローラケージ 3 によって支持されている。

[0029] 本実施の形態におけるラジアル転がり軸受 4 は、いわゆる円筒コロ軸受であり、回転軸 2 a をその周方向から取り囲むように円状に配列された複数の円筒コロ（転動体）によって形成されている。ラジアル転がり軸受 4 は、ローラの回転軸 2 a と突出部 3 a, 3 b, 3 c の内壁によって挟まれている。一方、本実施の形態におけるスラスト転がり軸受 5 は、軸受 4 と同様に円筒コロ軸受であり、外側端面 2 b の外縁部に円状に配列された複数の円筒コロ（転動体）によって形成されている。スラスト転がり軸受 5 は、ローラ 2 の外側端面 2 b とカバー 6 によって挟まれている。この結果、ローラ 2 を支持する各転がり軸受 4, 5 に作用するラジアル荷重とスラスト荷重は、最終的にローラケージ 3 によって支持されている。なお、ローラ 2 の回転軸 2 a や外側端面 2 b の表面は、上記のように転がり軸受 4, 5 の円筒コロが直接転動するため、熱処理を施して表面硬度を高くすることが好ましい。

[0030] ところで、本実施の形態のようにネジ山 1 0 のフランク面 1 a, 1 b がネジ軸 1 の中心軸に対して傾斜している場合において、ローラ 2 の転動面 2 c と右フランク面 1 a の接触部において当該右フランク面 1 a と垂直に交わる仮想直線を定義する。このとき、ラジアル転がり軸受 4 は、軸受 4 を形成する複数の転動体によって取り囲まれた円柱状の空間内を当該仮想直線が通過する位置に固定されていることが好ましい。以下において、この点について説明する。

[0031] 図 1 にはローラ 2 の転動面 2 c と右フランク面 1 a の接触部の中央部から右フランク面 1 a に垂直に延びる矢印によって、転動面 2 c から右フランク

面 1 a に作用する接触力 F_1' , F_2' , F_3' が示されている。接触力 F_1' , F_2' , F_3' は、図 1 におけるネジ軸 1 の左端面とローラ ケージ 3 の右端面に作用反作用の関係で作用している軸推力 F_{th} によって発生する。なお、本実施の形態における転動面 2 c と右フランク面 1 a は線接触しているので、その接触力は厳密には線分布荷重となるが、ここでは便宜上それらの合力で接触力を代表している。一方、右フランク面 1 a から転動面 2 c には、上記接触力 F_1' , F_2' , F_3' と作用反作用の関係で接触反力 F_1 , F_2 (図示せず), F_3 が作用している。図 1 に示した F_1 と F_3 は、 F_1' と F_3' に対して大きさが同じで反対方向の力である。したがって、 F_1 , F_2 , F_3 は、転動面 2 c とフランク面 1 a との接触部の中央を通り当該接触部に垂直な作用線上、すなわち前記仮想直線上に作用している。

[0032] ここで上記のように、複数の円筒コロによって取り囲まれた円柱状の空間内を前記仮想直線が通過する位置にラジアル転がり軸受 4 を配置すると、接触反力 F_1 , F_2 , F_3 の作用線が前記円柱状の空間内を通過することになるので、接触反力 F_1 , F_2 , F_3 がラジアル転がり軸受 4 に対するオーバーハング荷重にならない。これによりオーバーハング荷重のラジアル方向成分を支えるための軸受を別途設ける必要がなくなるので、1 個のラジアル転がり軸受 4 だけでローラ 2 に作用する F_1 , F_2 , F_3 のラジアル方向成分 (ラジアル荷重 F_{1r} , F_{2r} (図示せず), F_{3r}) を支持することができる。

[0033] また、このとき、接触反力 F_1 , F_2 , F_3 のスラスト (アキシヤル) 方向成分 (スラスト荷重 F_{1a} , F_{2a} (図示せず), F_{3a}) は、ローラ 2 の外側端面 2 b とカバー 6 で挟まれているスラスト転がり軸受 5 で支持することができるので、ローラ 2 に作用する接触反力 F_1 , F_2 , F_3 を 1 個のラジアル転がり軸受 4 と 1 個のスラスト転がり軸受 5 で支持することができる。これにより、ローラ 2 を支持するための軸受の数を抑制できるので、リニアアクチュエータの製造コストを抑制することができる。なお、詳細は後述するが、転がり軸受 4 をラジアル荷重とスラスト荷重の双方を支持可能なものとすれば、さらに軸受の数を低減することができる。

[0034] ところで、上記の場合、さらに好ましくは、本実施の形態のように、前記仮想直線がラジアル転がり軸受4の幅方向の中央でローラ2の中心軸26と交差するように、ラジアル転がり軸受4を配置すると良い。このようにラジアル転がり軸受4を構成すると、前記仮想直線と中心軸26の交点で接触反力 F_1 , F_2 , F_3 をラジアル荷重 F_{1r} , F_{2r} , F_{3r} とスラスト荷重 F_{1a} , F_{2a} , F_{3a} に分解できる。これにより、ラジアル荷重 F_{1r} , F_{2r} , F_{3r} をラジアル転がり軸受4のローラ幅の中央に作用させることができるとともに、スラスト荷重 F_{1a} , F_{2a} , F_{3a} をスラスト転がり軸受5の中央に作用させることができる。すなわち、ローラ2に作用する接触反力 F_1 , F_2 , F_3 を、ラジアル方向荷重用の1個の軸受4とスラスト方向荷重用の1個の軸受5でそれぞれ無理なく支持することができる。また、このようにラジアル転がり軸受4を配置すると、スラスト転がり軸受5の中央にスラスト荷重 F_{1a} , F_{2a} , F_{3a} を作用させることができるので、前記仮想直線がラジアル転がり軸受4内を単に通過するように設計した場合と比較して、スラスト転がり軸受5の寿命を向上できる点もメリットである。

[0035] 上記のように構成されたネジ軸1、ローラ2、及びローラケージ3において、ネジ軸1とローラケージ3のうちいずれか一方の部材をすべりキーなどによって軸周りに回転することなく軸方向へのみ移動可能とし、他方の部材をスラスト軸受などによって軸方向に移動しないように拘束しつつ軸周りの回転可能に構成すると、ネジ軸1及びローラケージ3をリニアアクチュエータとして機能させることができる。つまり、ネジ軸1とローラケージ3のうち、回転可能な一方の部材を回転駆動させると、他の部材に軸推力を発生させることができる。なお、上記において、軸方向へ移動可能な一方の部材を軸方向に駆動すれば、回転可能な他方の部材を回転駆動することもできる。

[0036] 次に本実施の形態の効果について説明する。

上記のように構成されたりニアアクチュエータにおいて、各ローラ2の中心軸26は、中心軸26を仮想的に延長した直線がネジ軸1と交差する姿勢で、かつ転動面2cが接触するフランク面1a側に傾斜した姿勢でローラケ

ージ3に固定されており、ローラ2の転動面2cは、ローラ2の中心軸26方向における一定の範囲において、フランク面1aと接触している。

[0037] まず、上記のように、転動面2cがフランク面1aと接触しつつ、中心軸26を仮想的に延長した直線がネジ軸1と交差する姿勢で保持されるようにローラ2を固定すると、ローラ2の中心軸26とネジ軸1の中心軸が互いに平行に配置されることを避けることができるので、転動面2cと右フランク面1aが接触する部分において、それぞれの中心軸から近い部分同士を接触させることができ、かつそれぞれの中心軸から遠い部分同士を接触させることができる。これによりローラ2とネジ山10の接触部分のいずれの点においてもすべりが生じることを抑制することができる。

[0038] また、これに加えて、上記のように中心軸26がフランク面1a側に傾斜した姿勢で保持されるようにローラ2を固定すると、転動面2cが接触しているネジ山10と1ピッチ分間隔を介したネジ山10の外側にローラ2の内側端面2dを配置させることができる。これにより、中心軸26を傾けない場合と比較してローラ2の転動部2eの直径を大きくすることができるので、転動面2cと右フランク面1aに生じるヘルツ応力が低減してローラ2の耐久性を向上することができる。

[0039] したがって、上記のように構成した本実施の形態によれば、ローラ2とネジ軸1の間に大きなすべりが生じることを抑制できるとともに、両者の間に生じるヘルツ応力を低減できるので、リニアアクチュエータの動力伝達効率と耐久性を向上させることができる。

[0040] また、上記のように転動部2eの直径を大きくできると、1個あたりのローラ2が支持可能な荷重を大きくすることができるので、従来技術と比較して、一定の軸推力を支持するために必要なローラ2の個数を減らすことができる。さらに、上記のようにヘルツ応力が低減すると、ネジ軸1やローラ2の転動面2cにおける必要硬度が低下するので、従来必要だった焼入れ等の熱処理を省略して製造コストを低減できる可能性が生じる。

[0041] なお、本実施の形態のようにネジ山10と接触するローラ2の数を3つと

すると、4つ以上ローラ2を設けた場合と比較して、構成部品に多少の寸法誤差が存在しても確実に全てのローラ2がネジ山10と接触して荷重を支持することができるので生産が容易となる。また、これにより、製造品の出来・不出来によって生じる動力伝達効率や耐久性のバラつきも発生しにくくなる。

[0042] 次に本発明の第2の実施の形態について説明する。本実施の形態は、第1の実施の形態における転がり軸受4、5を他の軸受（円錐コロ軸受14）に置換したものに相当する。

[0043] 図3は本発明の第2の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図である。なお、先の図と同じ部分には同じ符号を付して説明は省略する（後の図も同様とする）。

[0044] この図に示す各ローラ2は、ローラケージ3内において、1個の円錐コロ軸受14のみを介して回転可能に支持されている。円錐コロ軸受14は、円筒コロによって構成された円筒コロ軸受4と異なり、円錐形状からなる複数の転動体（円錐コロ）によって構成されているため、接触反力 F_1 、 F_2 、 F_3 のラジアル方向成分（ラジアル荷重 F_{1r} 、 F_{2r} 、 F_{3r} ）だけでなく、スラスト方向成分（スラスト荷重 F_{1a} 、 F_{2a} 、 F_{3a} ）も支持することができる。また、円錐コロ軸受14は、ローラ2とフランク面1aの接触部においてフランク面1aと垂直に交わる仮想直線が円錐コロによって取り囲まれた空間内を通過するように、止め輪15を介してローラケージ3内に固定されている。すなわち、本実施の形態における接触反力 F_1 、 F_2 、 F_3 の作用線は、円錐コロによって取り囲まれた前記空間内を通過しているので、1個の円錐コロ軸受14のみでローラ2を支持することができる。

[0045] 上記のように、ローラ2を支持する軸受としてラジアル荷重とスラスト荷重の両方を支持できる転がり軸受を利用すれば、第1の実施の形態の場合よりもさらに軸受けの数を低減できるので、リニアアクチュエータの製造コストをさらに抑制することができる。

[0046] なお、本実施の形態では、接触反力 F_1 、 F_3 の作用線とローラ2の中心軸2

6との交点は、円錐コロ軸受14における荷重の作用点としてカタログ等に表示されている位置の近傍に配置した。このようにすると、1個の円錐コロ軸受14のみで力 F_1 および F_3 のラジアル荷重成分 F_{1r} 、 F_{3r} とスラスト荷重成分 F_{1a} 、 F_{3a} を無理なく支持することができる。また、本実施の形態では、ラジアル荷重とスラスト荷重の両方を支持可能な転がり軸受として、円錐コロ軸受14を例として挙げたが、この他にも、深溝玉軸受やアンギュラ玉軸受等を利用して良い。

[0047] また、本実施の形態のローラ2における内側端面2dに設けられた凹部には、ネジ山10の先端部分が収納されている。このようにローラ2内にネジ山10を収納すると、ローラケージ3の大きさを小さくすることができる。

[0048] 次に本発明の第3の実施の形態について説明する。本実施の形態は、ローラ2の転動部2eとネジ山10のフランク面1aの大きさに関するものであり、これらを最適化することによりローラ2とネジ山10の間に生じるすべりの抑制を図っている。

[0049] 図4は本発明の第3の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図である。なお、この図4に示したリニアアクチュエータは、図3に示したものの一部を省略したものに相当する。

[0050] この図に示すように、右フランク面1aと転動面2cの接触部に属しネジ軸1の径方向における最外周側に位置する点を外周接触点P1とし、前記接触部に属しネジ軸1の径方向における最内周側に位置する点を内周接触点P3とし、前記接触部に属し外周接触点P1と内周接触点P3の中央に位置する点を中央接触点P2とし、円錐コロ軸受14の円錐コロ14aと内輪14bの接触部の中央に位置する点を中央接触点P4とし、P1とP3を通過する直線と中心軸26によって定義される円錐c oの頂点を円錐頂点P5（すなわち、P5はP1及びP3を通過する直線と中心軸26との交点）とし、これらをそれぞれ黒丸で示す。

[0051] また、ネジ軸1の中心軸を中心としP1を通る1リード分の螺旋を螺旋 L_{so} とし、ネジ軸1の中心軸を中心としP3を通る1リード分の螺旋を螺旋 L_{si}

とし、中心軸 26 を中心とし P1 を通る転動面 2c 上の円を円 Lso とし、中心軸 26 を中心とし P3 を通る転動面 2c 上の円を円 Lri とし、これらをそれぞれ破線で示す。

[0052] さらに、ネジ軸 1 の中心軸から P1 までの半径距離を Ro とし、ネジ軸 1 の中心軸から P3 までの半径距離を Ri とし、円錐頂点 P5 から P1 までの距離を lo とし、円錐頂点 P5 から P3 までの距離を li とし、ネジ軸 1 の中心軸と円錐頂点 P5 の偏位量を δ とする。ここで、 δ が正の値のときに P5 は当該中心軸の下方へ偏位し（すなわち、円錐頂点 P5 はネジ軸 1 の中心軸を超える）、 δ が負の値のときに P5 は当該中心軸の上方へ偏位するものとする（すなわち、円錐頂点 P5 はネジ軸 1 の中心軸を超えない）。図 4 に示したリニアアクチュエータでは、ローラ 2 の転動部 2e によって形成された円錐 co の頂点 P5 は、ネジ軸 1 の中心軸の下方に偏位しており、 δ の値は正となっている。図 4 には、さらに、P2 及び P4 を含み、紙面に直交する平面 C と平面 D が一点鎖線で示されている。

[0053] 図 5 は図 4 中の点 P1 における各部の転動距離を示した図であり、図 6 は図 4 中の点 P3 における各部の転動距離を示した図である。図 5 には、図 4 における螺旋 Lso を平面に展開し、その上を円 Lso が転動する様子を模式的に示す。同様に、図 6 には、図 4 における螺旋 Lsi を平面に展開し、その上を円 Lri が転動する様子を模式的に示す。

[0054] これら図 5 及び図 6 において、螺旋 Lso の長さを lso とし、螺旋 Lsi の長さを lsi とし、円 Lso の長さを Lso とし、円 Lri の長さを lri とすると、P1 と P3 の 2 点における転動が同時にほとんどすべりの無い転動となるには、次の（1）式が成立すればよい。

[0055] [数1]

$$l_{so} : l_{si} = l_{ro} : l_{ri} \quad \cdots (1)$$

ここで上記（1）式の右辺は、下記（2）式に変形され、さらに（3）式に変形される。

[0056] [数2]

$$l_{ro} : l_{ri} = 2\pi d_o \sin \beta : 2\pi d_i \sin \beta = l_o : l_i \quad \cdots (2)$$

[0057] [数3]

$$l_o : l_i = l_o \sin \alpha : l_i \sin \alpha = (R_o + \delta) : (R_i + \delta) \quad \cdots (3)$$

つまり、P 1 と P 3 の 2 点における転動が同時にほとんどすべりの無い転動となるためには、条件式として下記（４）式が成立すればよいことが上記（１）式及び（３）式から導出できる。

[0058] [数4]

$$l_{so} : l_{si} \doteq (R_o + \delta) : (R_i + \delta) \quad \cdots (4)$$

図 7 は本実施の形態において摩擦損失を最小化するための設計理論の説明図である。

この図を利用して（４）式を満足する δ の値を算出する過程を示す。図 7 に示すグラフの横軸 x は螺旋配置半径 R （すなわち、螺旋からネジ軸 1 の中心軸までの距離）を示し、縦軸 y は任意の螺旋配置半径 R とリード L を有するネジ軸の 1 リード分（1 ピッチ分）の螺旋長さ l_s を示す。ここで、 l_s は、下記（５）式に任意の螺旋配置半径 R とネジ軸 1 のリード L の値を代入することにより求めることができる。

[0059] [数5]

$$l_s = \sqrt{(2\pi R)^2 + L^2} \quad \cdots (5)$$

なお、図 7 ではリード L を 20 mm に固定し、 l_s を R の関数としてグラフ化してある。このとき、 l_s は、 $R=0$ であってもリード L の値を有し（すなわち、 $R=0$ のとき、 $l_s=20>0$ ）、 R の値が小さいときには曲率が大きく、 R の値が大きくなると曲率が小さくなる曲線として表される。しかし、 R の値が充分大きい区間では、 l_s は図 7 に示すように直線で近似できる。図

7では、 $R_i = 15 \text{ mm}$ から $R_o = 20 \text{ mm}$ の区間に基づいて l_s を直線に近似しており、その直線（近似直線）を破線で示してある。ここで、図7のグラフにおいて、近似直線と横軸との切片を R_x とおくと、上記の近似直線は次の（6）式のように表記でき、さらに（6）式で $-R_x = \delta$ とおくと（7）式のように表記できる。

[0060] [数6]

$$l_s = \text{const} \times (R - R_x) \quad \dots (6)$$

[0061] [数7]

$$l_s = \text{const} \times (R + \delta) \quad \dots (7)$$

ここで、 R_i と R_o を含む区間で（7）式の関係があれば（4）式が成立することは明白である。図7では、 R_x は約 -0.6 mm と負の値であるので、 δ は正の値を持つ。また、（5）式より、 $R=0$ のときの l_s （＝リード L ）が正の値をとるのは明白なので、図7のケースに限らず、 R_x は負の値になると考えられ、 δ は常に正の値を持つことになる。すなわち、（1）式が成立する場合には、転動部2eによって形成される円錐coの円錐頂点P5は、ネジ軸1の中心軸を超えたところに常に位置することが分かる（すなわち、円錐頂点P5は、ネジ軸1の中心軸に対してローラ2の反対側に位置している）。これを逆から言い換えると、転動面2cと右フランク面1aとのいずれの接触点においてもすべりをほとんど発生させないためには、ネジ軸1の中心軸に対してローラ2の反対側に円錐頂点P5を位置させることが条件となる。したがって、図4に示す本実施の形態のリニアアクチュエータのように、右フランク面1aと転動部2eが接触するようにローラ2を設け、かつ円錐頂点P5がネジ軸1の中心軸に対してローラ2の反対側に位置するようにローラ2を設ければ、ほとんどすべりを生じさせることなくローラ2を転動させることができる。したがって、上記のようにリニアアクチュエー

タを構成すれば、動力伝達効率をさらに向上させることができる。

[0062] ここで、本実施の形態におけるローラ 2 とネジ山 10 の接触状態と、軸受 14 における円錐コロ 14 a と内輪 14 b の接触状態について説明する。

[0063] 図 8 は図 4 中の平面 C におけるローラ 2 の転動部 2 e 付近の断面図であり、図 9 は図 4 中の平面 C における軸受 14 の円錐コロ 14 a 付近の断面図である。

[0064] 図 8 においてほぼ直線で表示される右フランク面 1 a は、紙面直角方向にも曲率を持たず、ヘルツ接触モデルとしては平面と考えてよい。一方、右フランク面 1 a と対になるローラ 2 の転動面 2 c は、前述の通り大きな半径を有する円筒面で近似できる。右フランク面 1 a と転動面 2 c の接触状態は厳密には線接触であるが、一方（右フランク面 1 a）が平面であり、他方（転動面 2 c）の曲率が小さいので、両者の接触状態は面接触状態に近く、ヘルツ応力の発生が抑制されることが容易に推定できる。

[0065] 図 9 において、相対的に小さな円は円錐コロ 14 a を示し、相対的に大きな円が内輪 14 b である。円錐コロ 14 a と内輪 14 b の接触は、円筒同士の接触に近似できるが、凸面と凸面の接触であり、一方（円錐コロ 14 a）の円筒の曲率が大きいので、ヘルツ応力が大きくなるのを複数の円錐コロ 14 a で荷重を分散させることで回避している。これを言い換えると、円錐コロ軸受 14 が複数の円錐コロ 14 a を介して支える荷重を、図 8 の右フランク面 1 a と転動面 2 c は一箇所の接触部で伝達しているといえることができる。

[0066] 次に本発明の第 4 の実施の形態について説明する。本実施の形態の特徴は、上記各実施の形態と比較して、ネジ山 10 の右フランク面 1 a に接触する複数のローラ 2（第 1 ローラ群）だけでなく、ネジ山 10 の左フランク面 1 b に接触する複数のローラ（第 2 ローラ群）を有している点にある。

[0067] 図 10 は本発明の第 4 の実施の形態であるリニアアクチュエータの側断面図である。なお、この図におけるローラケーシング 3 の雌ネジ部 31 A（後述）の付近は、便宜上、ネジ軸 1 の中心軸を含む平面における断面として図示し

ている。

[0068] この図に示すリニアアクチュエータは、ネジ山 10 の右フランク面 1 a に沿ってネジ軸 1 の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面 2 c を介して右フランク面 1 a 上を転動する複数のローラ 2 から成る第 1 ローラ群 5 1 と、ネジ山 10 の左フランク面 1 b に沿ってネジ軸 1 の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面 2 A c を介して左フランク面 1 b 上を転動する複数のローラ 2 A から成る第 2 ローラ群 5 2 と、ローラケージ 3 の内周部においてネジ軸 1 のネジ山 10 と対向して形成された雌ネジ部 3 1 A を備えている。

[0069] 第 1 ローラ群 5 1 に含まれるローラ 2 は、上記各実施の形態のローラ 2 と同様に構成されており、ローラケージ 3 の突出部 3 a, 3 b (図示せず), 3 c (図示せず) 内に収納され、ネジ山 10 の右フランク面 1 a と接触して転動する。また、第 1 ローラ群 5 1 の各ローラ 2 は、ネジ軸 1 の左端面から右方向に作用し、ローラケージ 3 の右端面に図示された力と釣合う軸推力 F_{th-R} の一部をローラケージ 3 に伝達している。図 10 には、便宜上、突出部 3 a に収納されたローラ 2 のみしか記載されていないが、他の突出部 3 b, 3 c は、上記の各実施の形態と同様に、突出部 3 a に対してネジ軸 1 の周方向には 120 度の間隔で、ネジ軸 1 の軸方向にはリード L の 3 分の 1 の間隔で配置されている。

[0070] 第 2 ローラ群 5 2 に含まれるローラ 2 A は、ローラケージ 3 に設けられた突出部 3 d, 3 e (図示せず), 3 f (図示せず) 内に収納されており、ネジ山 10 の左フランク面 1 b と接触して転動する。突出部 3 b, 3 c と同様に図示されていないが、突出部 3 e は、突出部 3 d をネジ軸 1 のリード L の 3 分の 1 だけ図 10 中の左方向に移動させ、かつネジ軸 1 の中心軸周りに 120 度だけ回転させた位置に配置されており、突出部 3 f は、この突出部 3 e の位置からリード L の 3 分の 1 だけ図 10 中の左方向に移動させ、かつネジ軸 1 の中心軸周りに 120 度だけ回転させた位置に配置されている。すなわち、突出部 3 d は突出部 3 a と対応し、突出部 3 e は突出部 3 b と対応し

、突出部 3 f は突出部 3 c と対応している。そして、このような対応関係にある突出部に収納されたローラは、ネジ軸 1 の中心軸上の点を介して点対称に構成されている。上記のように構成される第 2 ローラ群 5 2 の各ローラ 2 A は、ネジ軸 1 の右端面から左方向に作用し、ローラケージ 3 の左端面に図示された力と釣合う軸推力 F_{th-L} の一部をローラケージ 3 に伝達している。

[0071] 雌ネジ部 3 1 A は、第 1 ローラ群 5 1 の各ローラ 2 が右フランク面 1 a と接触しながら、第 2 ローラ群 5 2 の各ローラ 2 A が左フランク面 1 b と接触した状態において、右フランク面 1 a と雌ネジ部 3 1 A の間に形成される隙間と、左フランク面 1 b と雌ネジ部 3 1 A の間に形成される隙間とが、充分大きくなるように形成されている。

[0072] 上記のように構成された本実施の形態のリニアアクチュエータによれば、ネジ軸 1 の軸方向のいずれの方向から軸推力が作用する場合でも、その軸推力を第 1 ローラ群 5 1 と第 2 ローラ群 5 2 のうちいずれか一方のローラ群を介してローラケージ 3 に伝達することができる。すなわち、本実施の形態によれば、各ローラ群 5 1, 5 2 とネジ山 1 0 とを転がり対偶で常に接触させることができるので、軸推力の作用する方向に関わらず摩擦損失を常に小さくできる。また、本実施の形態によれば、軸推力の作用方向が一定でモーメントや横方向荷重が作用する場合にも、各ローラ群 5 1, 5 2 とネジ山 1 0 が接触している部分は全て転がり対偶なので、やはり摩擦損失を小さくできる。

[0073] なお、本実施の形態におけるローラ 2, 2 A は、円錐コ口軸受 1 4 を介して支持されているが、前述した円筒コ口軸受等を介して支持しても良いことは言うまでもない。

[0074] 次に本発明の第 4 の実施の形態について説明する。

図 1 1 は本発明に係るリニアアクチュエータを備えるフォークリフトの側面図であり、図 1 2 は図 1 1 のフォークリフトにおけるマスト 7 0 付近の拡大図である。

[0075] 図 1 1 において、これらの図に示すフォークリフトは、走行装置及び操舵

装置が装着された車体 60 と、車体 60 の前方に設けられたマスト 70 と、マスト 70 の内枠 72（図 12 参照）に取り付けられたフォーク 80 を備えている。

[0076] 図 12 において、マスト 70 は、車体 60 の前方に取り付けられた外枠 71 と、外枠 71 の内側に設けられ外枠 71 に沿って昇降する内枠 72 と、内枠 72 を昇降させるリニアアクチュエータ 73 を備えている。リニアアクチュエータ 73 は、外枠 71 に固定されたネジ軸 1 と、ローラケージ 3 と、ネジ軸 1 を回転駆動させるモータ（駆動源） 74 を備えている。ローラケージ 3 は、内枠 72 に取り付けられたブラケット 75 を介して内枠 72 を下方から支持している。なお、本実施の形態におけるモータ 74 は、複数の歯車 76 を介してネジ軸 1 に駆動力を伝達している。

[0077] 上記のように構成されるフォークリフトにおいて、操舵装置を利用してモータ 74 を駆動すると、ネジ軸 1 が回転駆動されて、ローラケージ 3 がネジ軸 1 に沿って移動する。これによりローラケージ 3 に支持された内枠 72 が昇降されるので、フォーク 80 を昇降させることができる。このように上記各実施の形態において説明したリニアアクチュエータは、フォークリフトにおけるフォーク 80 の高さ調節手段として利用することができる。すなわち、本実施の形態によれば、従来は主に油圧アクチュエータが利用されてきたフォークリフトのアクチュエータとして、電動アクチュエータを利用することができる。

符号の説明

[0078] 1…ネジ軸、1a…右フランク面、1b…左フランク面、2…ローラ、2a…回転軸、2b…外側端面、2c…転動面、2d…内側端面、2e…転動部、3…ローラケージ、3a…突出部、3b…突出部、3c…突出部、3d…突出部、3e…突出部、3f…突出部、4…ラジアル転がり軸受（円筒コロ軸受）、5…スラスト転がり軸受（円筒コロ軸受）、6…カバー、10…ネジ山、14…円錐コロ軸受、14a…円錐コロ、14b…内輪、15…止め輪、26…ローラ 2 の中心軸、31…雌ネジ部、51…第 1 ローラ群、52

…第2ローラ群、60…車体、70…マスト、71…外枠、72…内枠、73…リニアアクチュエータ、74…モータ、80…フォーク

請求の範囲

[請求項1]

ネジ軸と、

このネジ軸の外周に螺旋状に形成されたネジ山と、

このネジ山に沿って前記ネジ軸の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面を介して前記ネジ山のフランク面上を転動する複数のローラと、

この複数のローラをそれぞれ自転可能に収納し、前記複数のローラが転動されると前記ネジ軸の周りを前記ネジ軸に対して相対的に回転するローラケージとを備え、

前記ローラの中心軸は、当該中心軸を仮想的に延長した直線が前記ネジ軸と交差する姿勢で、かつ前記転動面が接触する前記フランク面側に傾斜した姿勢で前記ローラケージに固定されていることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項2]

請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記ローラの転動面は、前記ローラの中心軸方向における一定の範囲において、前記フランク面と接触していることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項3]

請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記ローラの中心軸は、前記ネジ山のリード角と概ね等しい角度をもって前記ネジ軸の中心軸と交差する平面上に位置し、かつ、その平面内で前記転動面と前記フランク面との接触部に傾斜していることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項4]

請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記ネジ軸に最も近い部分における前記ローラの直径は、前記ネジ山のピッチよりも大きく、

前記ローラにおける前記ネジ軸側の端面は、前記転動面が接触している前記ネジ山と1ピッチ分間隔を介したネジ山に対向していることを特徴とするリニアアクチュエータ。

- [請求項5] 請求項4記載のリニアアクチュエータにおいて、
前記ローラにおける前記ネジ軸側の端面には、その面が前記ネジ山と1ピッチ分間隔を介したネジ山と接触することを回避するための凹部が形成されていることを特徴とするリニアアクチュエータ。
- [請求項6] 請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、
前記ネジ山のフランク面は、前記ネジ軸の中心軸に対して傾斜しており、
前記ローラは、前記転動面を前記フランク面と線接触させるために、前記ローラの中心軸方向における一定の範囲において前記ローラの直径が前記ネジ軸に近づくにつれて前記ネジ山の形状に合わせて徐々に小さくなっていることを特徴とするリニアアクチュエータ。
- [請求項7] 請求項6記載のリニアアクチュエータにおいて、
前記ローラの直径は、前記ローラの中心軸方向における一定の範囲において前記ネジ軸に近づくにつれて、前記傾斜したフランク面を有する前記ネジ山に合わせて一定の割合で小さくなっており、
前記ローラの転動面は、円錐の側面の一部で形成されていることを特徴とするリニアアクチュエータ。
- [請求項8] 請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、
前記ローラと前記フランク面の接触部に属し前記ネジ軸の径方向における最外周側に位置する点を外周接触点とし、
前記ローラと前記フランク面の接触部に属し前記ネジ軸の径方向における最内周側に位置する点を内周接触点とし、
前記外周接触点と前記内周接触点を通過する直線と前記ローラの中心軸とによって円錐を定義したとき、
前記ローラは、前記円錐の頂点が前記ネジ軸の中心軸を超えるように形成されていることを特徴とするリニアアクチュエータ。
- [請求項9] 請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、
前記ネジ山のフランク面は、前記ネジ軸の中心軸に対して傾斜して

おり、

前記ローラケージは、前記ローラに作用するラジアル荷重を支持可能な転がり軸受を介して前記ローラを支持しており、

前記転がり軸受は、前記ローラの回転軸の周方向に配列された複数の転動体によって形成されており、

前記転動面と前記フランク面の接触部において前記フランク面と垂直に交わる仮想直線が、前記複数の転動体によって取り囲まれた空間内を通過するように、前記転がり軸受は前記ローラケージ内に固定されていることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項10] 請求項9記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記転がり軸受は、前記ローラに作用するラジアル荷重とスラスト荷重の両方を支持可能な1つの転がり軸受であり、

前記ローラケージは、前記1つの転がり軸受を介して前記ローラを支持していることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項11] 請求項9記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記転がり軸受は、前記ローラに作用するラジアル荷重を支持可能な1つの転がりラジアル軸受であり、

前記ローラケージは、前記転がりラジアル軸受と、前記ローラに作用するスラスト荷重を支持可能な1つの転がりスラスト軸受とを介して前記ローラを支持していることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項12] 請求項1記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記ローラの数3つであり、

その3つのローラは、それぞれの前記ネジ軸の軸方向における位置が前記ネジ軸のリードの3分の1ずつずれるように前記ネジ山に沿って等間隔で配置されており、かつ、それぞれの前記ネジ軸の周方向における位置は互いに3分の2 π ずつずれていることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項13]

ネジ軸と、

このネジ軸の外周に螺旋状に形成されたネジ山と、

このネジ山の右フランク面に沿って前記ネジ軸の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面を介して前記右フランク面上を転動する複数のローラから成る第1ローラ群と、

前記ネジ山の左フランク面に沿って前記ネジ軸の周方向に互いに間隔を介して配置され、転動面を介して前記左フランク面上を転動する複数のローラから成る第2ローラ群と、

前記第1ローラ群及び前記第2ローラ群における各ローラをそれぞれ自転可能に収納し、前記第1ローラ群及び前記第2ローラ群における各ローラが転動されると前記ネジ軸の周りを前記ネジ軸に対して相対的に回転するローラケージとを備え、

前記第1ローラ群及び前記第2ローラ群における各ローラの中心軸は、それぞれ、当該中心軸を仮想的に延長した直線が前記ネジ軸と交差する姿勢で、かつ前記転動面が接触する前記右フランク面側又は前記左フランク面側に傾斜した姿勢で前記ローラケージに固定されていることを特徴とするリニアアクチュエータ。

[請求項14]

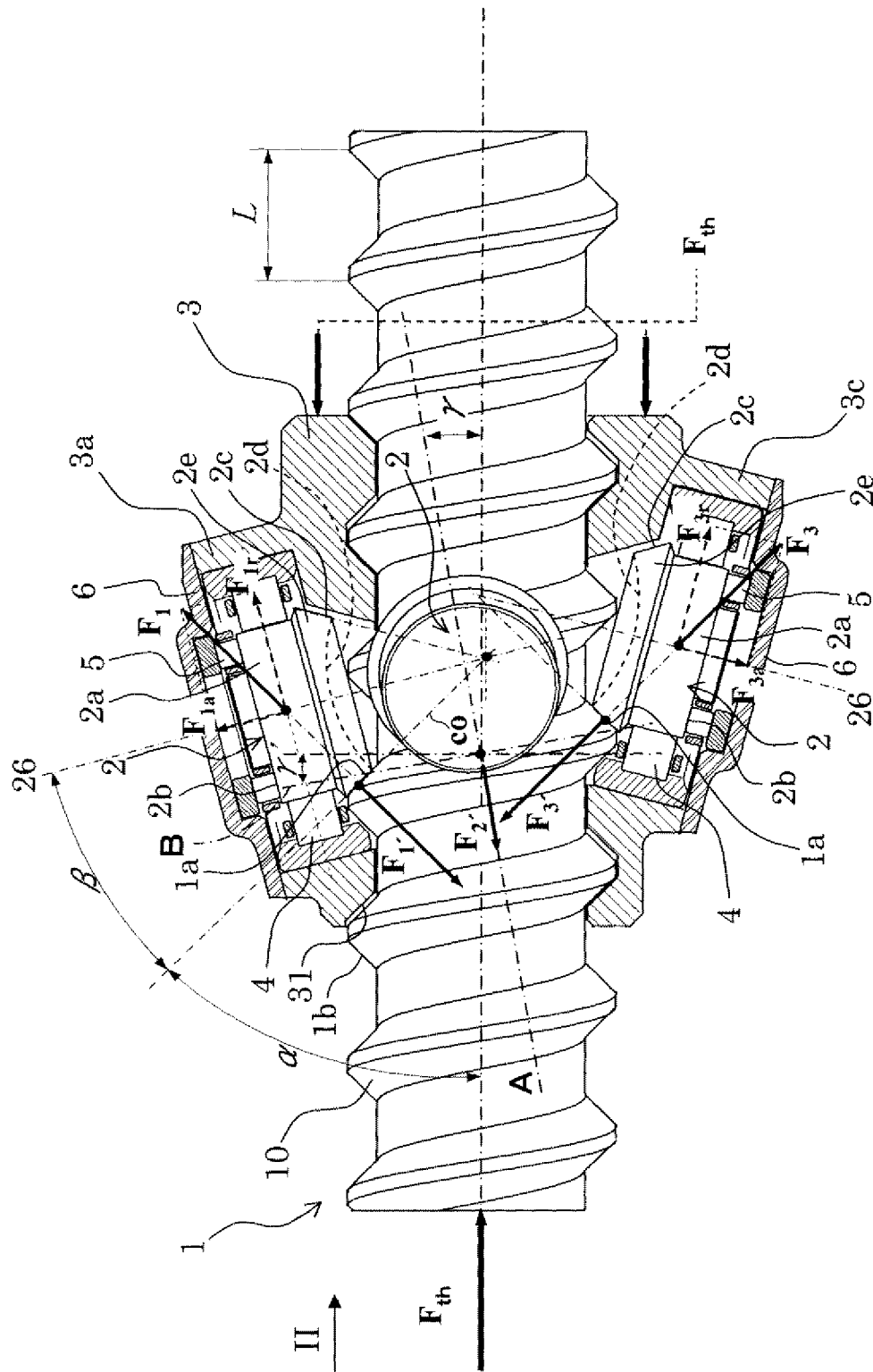
請求項13記載のリニアアクチュエータにおいて、

前記第1ローラ群及び前記第2ローラ群における各ローラの転動面は、それぞれ、前記ローラの中心軸方向における一定の範囲において、前記右フランク面又は前記左フランク面と接触していることを特徴とするリニアアクチュエータ。

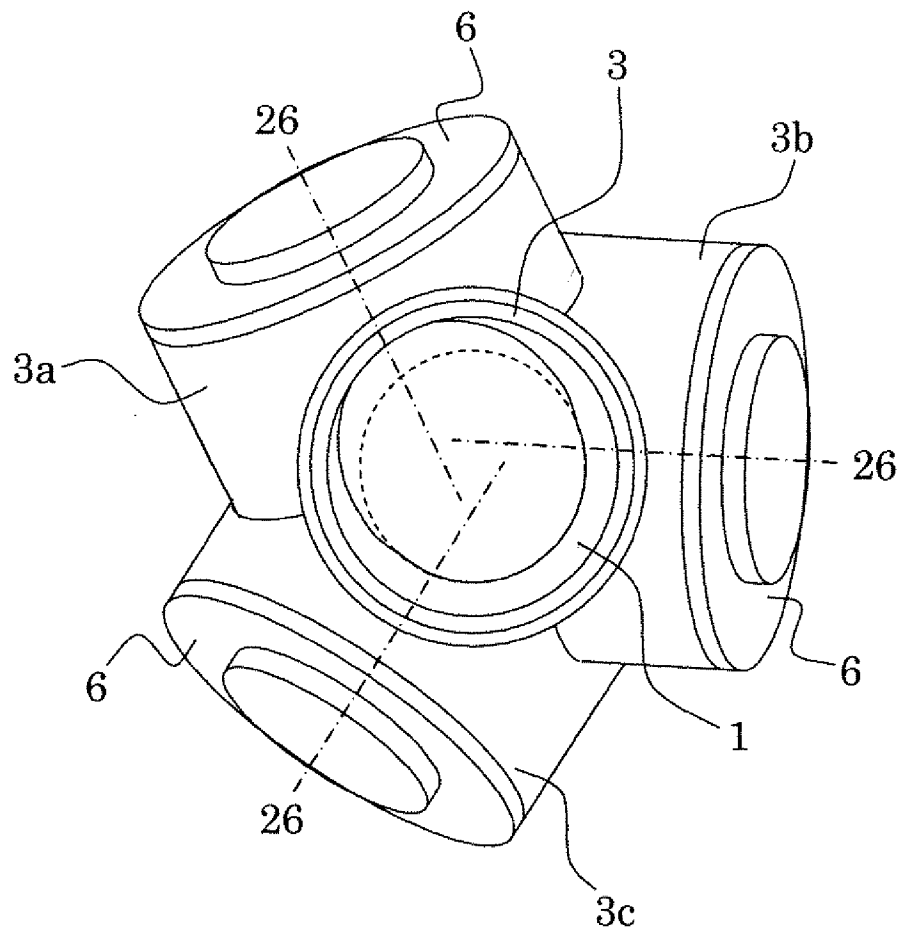
[請求項15]

請求項1から14のいずれかに記載のリニアアクチュエータをフォークの高さ調節手段として備えることを特徴とするフォークリフト。

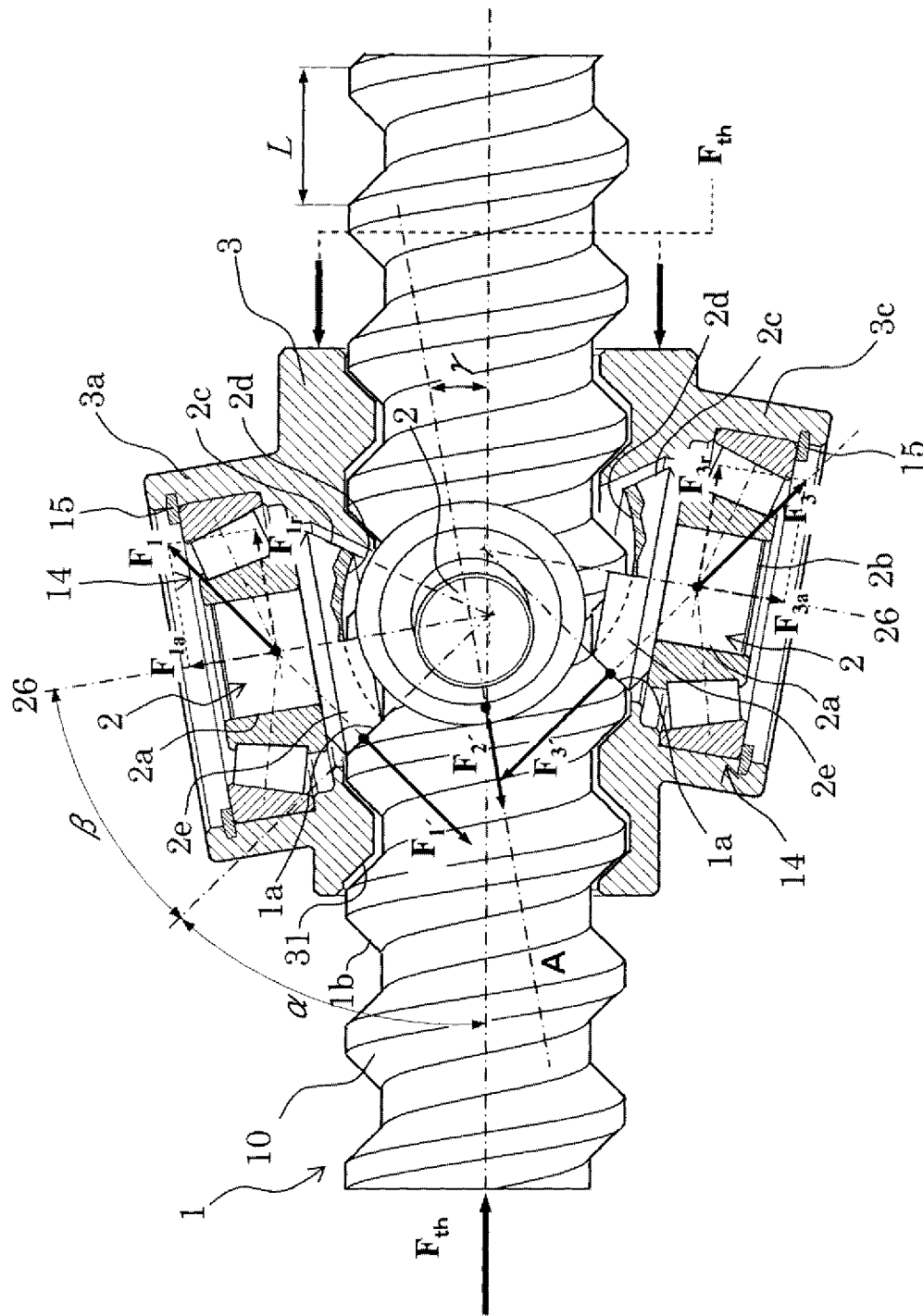
[図1]



[図2]

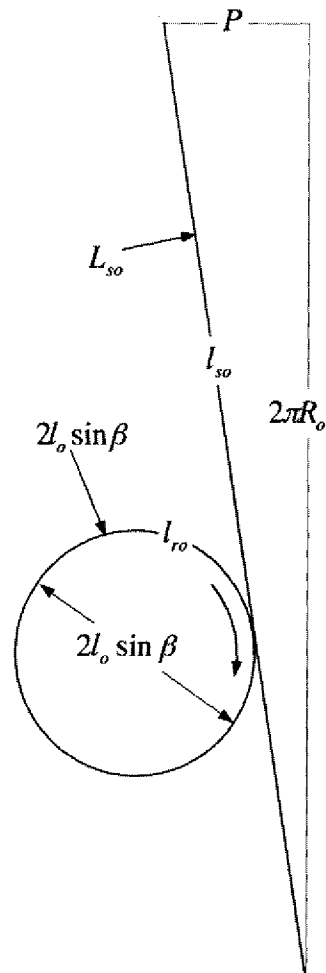


[図3]

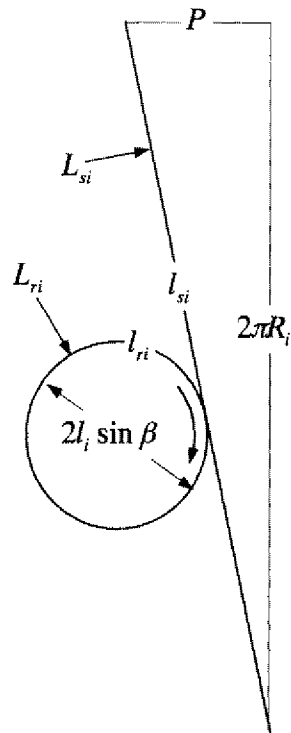


[illegible]

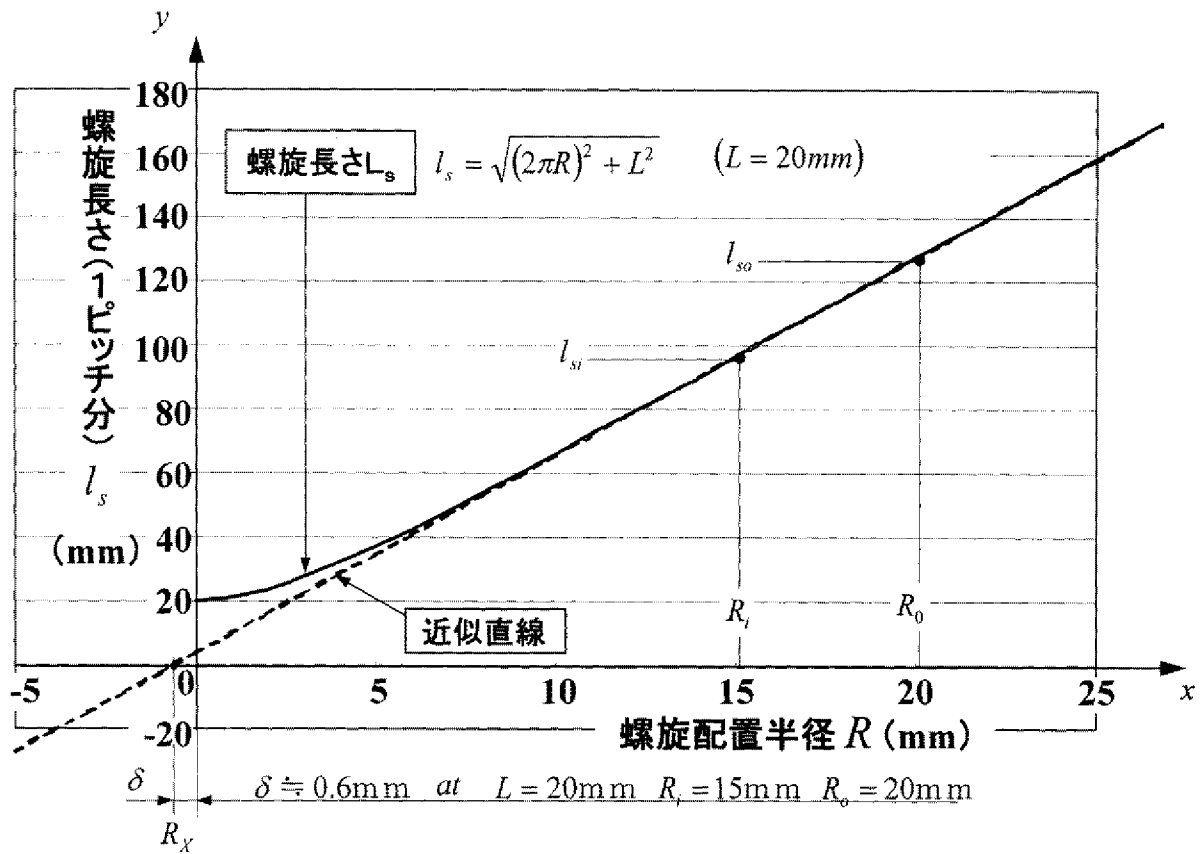
[図5]



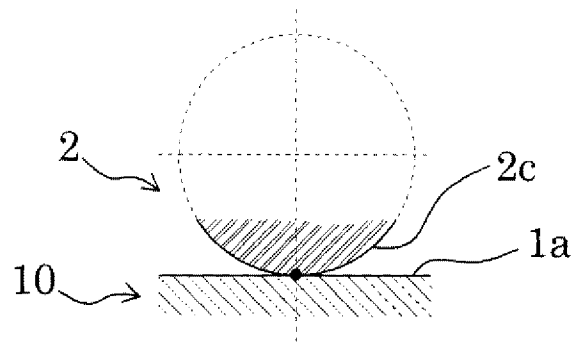
[図6]



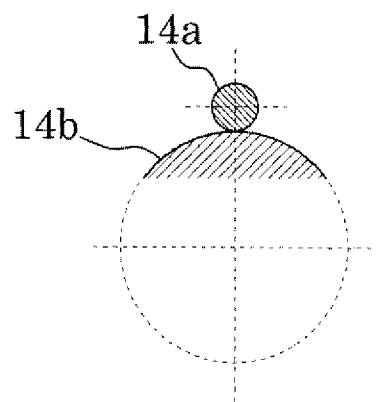
[図7]



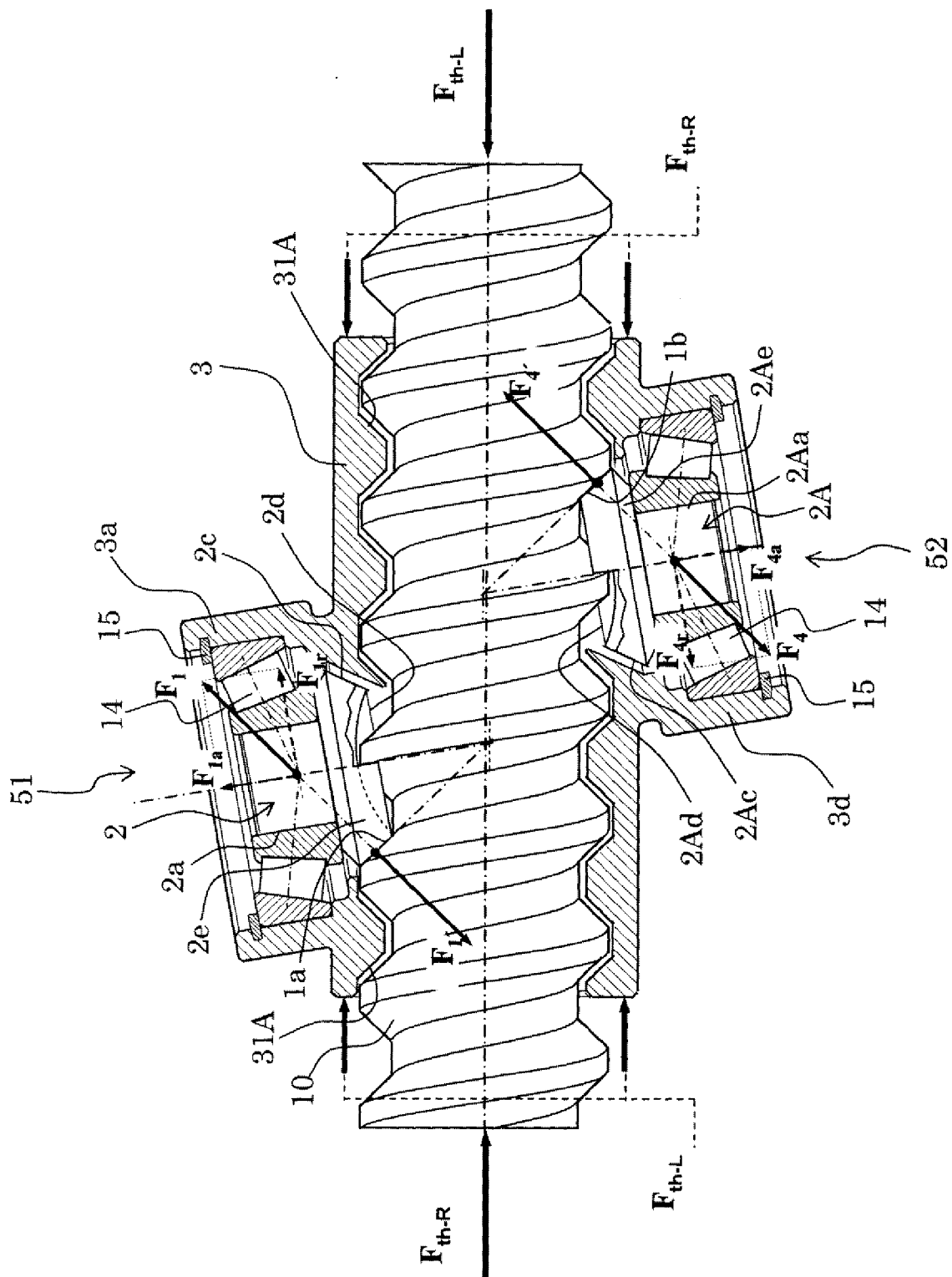
[図8]



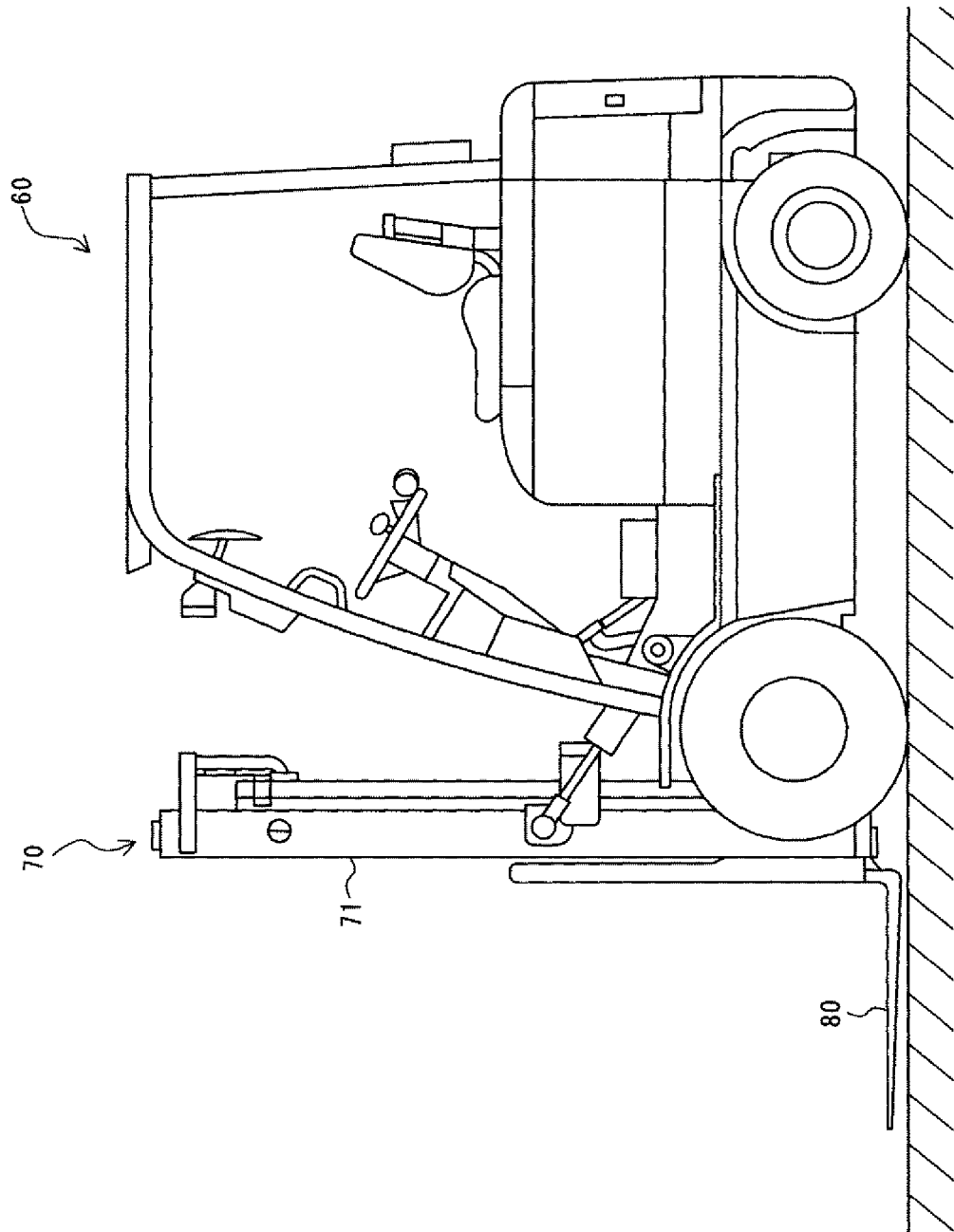
[図9]



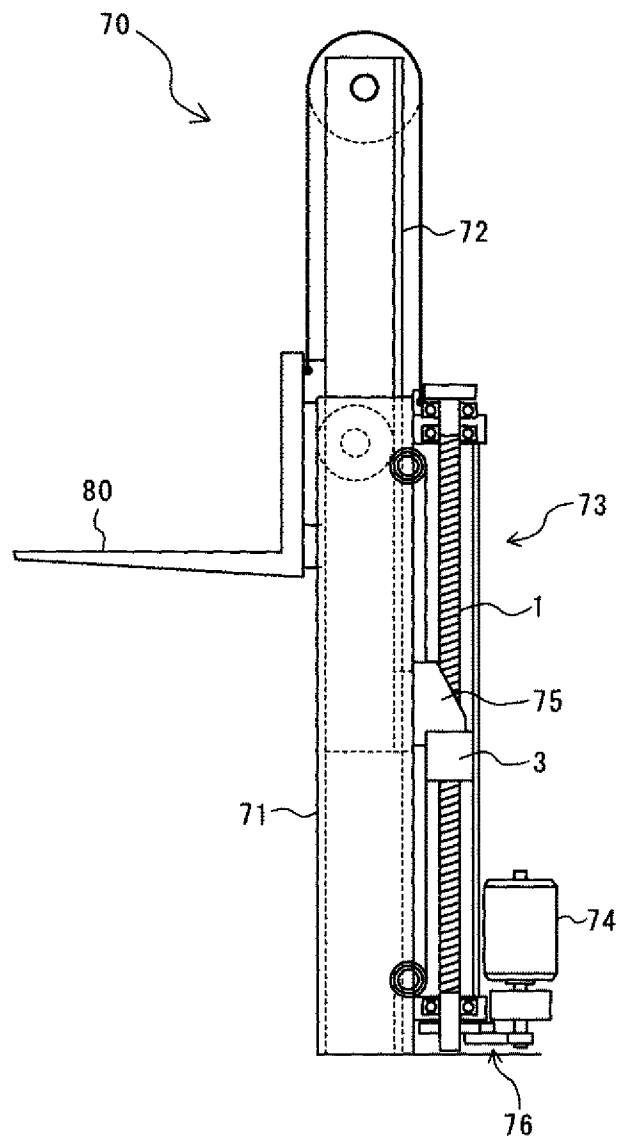
[図10]



[図11]



[図12]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2009/071682

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

F16H25/22(2006.01) i, B66F9/08(2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

F16H25/20-25/24, B66F9/08

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2010
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2010	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2010

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X Y A	WO 2007/066965 A1 (WINNER BEARINGS CO., LTD.), 14 June 2007 (14.06.2007), paragraphs [0001], [0020], [0021]; claims; fig. 6, 7 & KR 10-2007-59976 A	1, 2, 13, 14 6-8, 15 3-5, 9-11
Y	JP 60-136661 A (Kazuo FUJITA), 20 July 1985 (20.07.1985), claims; fig. 12 (Family: none)	6-8
Y	JP 2001-106493 A (Murata Machinery Ltd.), 17 April 2001 (17.04.2001), claims; fig. 1 to 3 (Family: none)	15

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
12 March, 2010 (12.03.10)

Date of mailing of the international search report
23 March, 2010 (23.03.10)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2009/071682

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	Microfilm of the specification and drawings annexed to the request of Japanese Utility Model Application No. 126044/1984 (Laid-open No. 40770/1986) (Sony Corp.), 14 March 1986 (14.03.1986), fig. 3 (Family: none)	10, 11

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2009/071682

Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. ☐ Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:

2. ☐ Claims Nos.:
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:

3. ☐ Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box No. III Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

The invention in claim 1 does not have a special technical feature, since the invention is described in WO 2007/066965 A1.

Therefore, since there is no technical relationship involving one or more same or corresponding special technical feature among the inventions in claims 1, 2, 13 - 15, the invention in claim 3, the inventions in claims 4, 5, the inventions in claims 6, 7, the invention in claim 8, the inventions in claims 9 - 11, and the invention in claim 12, those inventions cannot be considered to be so linked as to form a single general inventive concept.

1. ☐ As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. ☐ As all searchable claims could be searched without effort justifying additional fees, this Authority did not invite payment of additional fees.
3. ☒ As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:
1 - 11, 13 - 15
4. ☐ No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

Remark on Protest

- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest and, where applicable, the payment of a protest fee.
- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest but the applicable protest fee was not paid within the time limit specified in the invitation.
- ☒ No protest accompanied the payment of additional search fees.

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（I P C））

Int.Cl. F16H25/22 (2006.01)i, B66F9/08 (2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（I P C））

Int.Cl. F16H25/20-25/24, B66F9/08

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1 9 2 2 - 1 9 9 6 年
日本国公開実用新案公報	1 9 7 1 - 2 0 1 0 年
日本国実用新案登録公報	1 9 9 6 - 2 0 1 0 年
日本国登録実用新案公報	1 9 9 4 - 2 0 1 0 年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
X Y A	WO 2007/066965 A1 (WINNER BEARINGS CO., LTD.) 2007.06.14, 段落 [1], [2 0], [2 1], 特許請求の範囲, [F i g . 6], [F i g . 7] & KR 10-2007-59976 A	1, 2, 13, 14 6-8, 15 3-5, 9-11
Y	JP 60-136661 A (藤田和夫) 1985.07.20, 特許請求の範囲、第 1 2 図（ファミリーなし）	6-8
Y	JP 2001-106493 A (村田機械株式会社) 2001.04.17, 【特許請求の 範囲】、【図 1】－【図 3】（ファミリーなし）	15

☒ C 欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の 1 以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

1 2 . 0 3 . 2 0 1 0

国際調査報告の発送日

2 3 . 0 3 . 2 0 1 0

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁（I S A / J P）

郵便番号 1 0 0 - 8 9 1 5

東京都千代田区霞が関三丁目 4 番 3 号

特許庁審査官（権限のある職員）

広瀬 功次

3 J

3 7 4 6

電話番号 0 3 - 3 5 8 1 - 1 1 0 1 内線 3 3 2 8

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	日本国実用新案登録出願59-126044号(日本国実用新案登録出願公開61-40770号)の願書に添付した明細書及び図面の内容を撮影したマイクロフィルム(ソニー株式会社)1986.03.14, 第3図(ファミリーなし)	10, 11

第Ⅱ欄 請求の範囲の一部の調査ができないときの意見（第1ページの2の続き）

法第8条第3項（PCT17条(2)(a)）の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作成しなかった。

1. ☐ 請求項 _____ は、この国際調査機関が調査をすることを要しない対象に係るものである。
つまり、
2. ☐ 請求項 _____ は、有意義な国際調査をすることができる程度まで所定の要件を満たしていない国際出願の部分に係るものである。つまり、
3. ☐ 請求項 _____ は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に従って記載されていない。

第Ⅲ欄 発明の単一性が欠如しているときの意見（第1ページの3の続き）

次に述べるようにこの国際出願に二以上の発明があるところの国際調査機関は認めた。

請求項1に係る発明は、W0 2007/066965 A1 に記載されているから、特別な技術的特徴を有しない。

したがって、請求項1、2、13-15に係る発明、請求項3に係る発明、請求項4、5に係る発明、請求項6、7に係る発明、請求項8に係る発明、請求項9-11に係る発明、請求項12に係る発明は、一以上の同一又は対応する特別な技術的特徴を含む技術的な関係にないから、単一の一般的発明概念を形成するように連関しているものとは認められない。

1. ☐ 出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求項について作成した。
2. ☐ 追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求項について調査することができたので、追加調査手数料の納付を求めなかった。
3. ☒ 出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、手数料の納付のあった次の請求項のみについて作成した。

請求項1-11、請求項13-15
4. ☐ 出願人が必要な追加調査手数料を期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、請求の範囲の最初に記載されている発明に係る次の請求項について作成した。

追加調査手数料の異議の申立てに関する注意

- ☐ 追加調査手数料及び、該当する場合には、異議申立手数料の納付と共に、出願人から異議申立てがあった。
- ☐ 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあったが、異議申立手数料が納付命令書に示した期間内に支払われなかった。
- ☒ 追加調査手数料の納付はあったが、異議申立てはなかった。