

【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28年3月3日 (2016.3.3)

【公表番号】特表2015-505022(P2015-505022A)

【公表日】平成27年2月16日 (2015.2.16)

【年通号数】公開・登録公報2015-010

【出願番号】特願2014-553503(P2014-553503)

【国際特許分類】

F 1 6 H 15/52 (2006.01)

F 1 6 H 59/18 (2006.01)

F 1 6 H 59/44 (2006.01)

F 1 6 H 59/70 (2006.01)

F 1 6 H 61/02 (2006.01)

F 1 6 H 61/664 (2006.01)

【F I】

F 1 6 H 15/52 G

F 1 6 H 59/18

F 1 6 H 59/44

F 1 6 H 59/70

F 1 6 H 61/02

F 1 6 H 61/664

【手続補正書】

【提出日】平成28年1月8日 (2016.1.8)

【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】

変速機であって、

前記変速機の長手軸の周りに同軸に取り付けられた第 1 ディスクと、

前記長手軸の周りに角度的に配置され、かつ前記第 1 ディスクと接触する複数の傾斜可能な球体と、

前記変速機の長手軸の周りに同軸に取り付けられ、かつ前記複数の傾斜可能な球体と接触する第 2 ディスクと

前記複数の傾斜可能な球体の半径方向内側に配置され、かつそれと接触するアイドルと

、

前記複数の球体と動作可能に結合されたケージと、

前記ケージおよび前記第 1 ディスクに動作可能に結合された第 1 クラッチ組立体と、

前記ケージおよび前記第 1 ディスクに動作可能に結合された第 2 クラッチ組立体と、

を含み、

前記第 1 ディスク、第 2 ディスク、アイドル、およびケージの少なくとも 2 つが、動力入力を受けるように適合され、

前記第 1 ディスク、第 2 ディスク、アイドル、およびケージの少なくとも 1 つが、動力出力を提供するように適合された、変速機。

【請求項 2】

前記アイドルが、伝わる動力なしに自由に回転するように適合される、請求項 1 に記載

の変速機。

【請求項 3】

前記第 1 ディスクおよび前記ケージが、動力入力を受けるように適合される、請求項 1 に記載の変速機。

【請求項 4】

前記第 1 クラッチ組立体が動力源に動作可能に結合され、前記第 2 クラッチが基礎部材に動作可能に結合され、前記第 1 および第 2 クラッチが、入力動力を前記変速機に提供するように作動可能である、請求項 1 に記載の変速機。

【請求項 5】

前記第 1 クラッチ組立体が油圧クラッチを含む、請求項 1 に記載の変速機。

【請求項 6】

前記第 2 クラッチ組立体がワンウェイクラッチを含む、請求項 1 に記載の変速機。

【請求項 7】

第 1 牽引リングおよびケージと接触する複数の傾斜可能な球体を有する可変比率変速機を制御する方法であって、

複数の信号を受信し、

目標動作モードを決定し、

ワンウェイクラッチ組立体に対する命令信号を決定し、

駆動クラッチ組立体に対する命令信号を決定し、そして、

前記ワンウェイクラッチ組立体に対する命令信号に少なくとも部分的に基づいて前記ワンウェイクラッチ組立体を前記第 1 牽引リングおよび前記ケージに選択的に係合することを含む、方法。

【請求項 8】

前記駆動クラッチ組立体に対する命令信号に少なくとも部分的に基づいて前記駆動クラッチ組立体を前記第 1 牽引リングおよび前記ケージに選択的に係合するステップをさらに含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

ワンウェイクラッチ組立体に対する命令信号を決定することが、前記目標動作モードをユーザ命令信号と比較するステップを含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 10】

前記ユーザ命令信号がスロットル位置信号を含む、請求項 9 に記載の方法。

【請求項 11】

前記ユーザ命令信号が、制御レバー位置信号または P R N D L 位置信号を含む、請求項 9 に記載の方法。

【請求項 12】

前記ワンウェイクラッチ組立体を選択的に係合することが、前記ワンウェイクラッチをロック解除するステップを含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 13】

前記駆動クラッチ組立体を選択的に係合することが、前記第 1 牽引リングを解放するステップを含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 14】

前記駆動クラッチ組立体を選択的に係合することが、前記ケージを解放するステップを含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 15】

第 1 牽引リングおよびケージと接触する複数の傾斜可能な球体と、前記第 1 牽引リングおよび前記ケージに選択的に結合されるワンウェイクラッチ組立体と、前記第 1 牽引リングおよび前記ケージに選択的に結合される駆動クラッチ組立体とを有する可変比率変速機を制御する方法であって、

前記変速機の現在の動作モードを示す少なくとも 1 つの信号を受信し、

ユーザ命令信号を受信し、

前記ユーザ命令信号に少なくとも部分的に基づいて前記変速機の目標動作モードを決定し、

前記目標動作モードを前記現在の動作モードと比較し、

前記第 1 牽引リングおよび / または前記ケージを選択的にロック解除するように前記ワンウェイクラッチ組立体に命令し、そして、

前記第 1 牽引リングおよび / または前記ケージと選択的に係合するように前記駆動クラッチ組立体に命令すること

を含む方法。

【請求項 16】

前記ワンウェイクラッチ組立体に命令することが、前記第 1 牽引リングをロック解除するステップ、前記ケージをロックするステップ、前記ケージと係合するステップ、前記第 1 牽引リングをロックするステップ及び前記第 1 牽引リングと係合するステップ、前記ケージをロック解除するステップの少なくとも 1 つを含む、請求項 15 に記載の方法。

【請求項 17】

前記駆動クラッチ組立体に命令することが、前記第 1 牽引リングと係合するステップ、前記ケージを解放するステップ、前記ケージと係合するステップ及び前記第 1 牽引リングを解放するステップの少なくとも 1 つを含む、請求項 15 に記載の方法。