

【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 2 部門第 5 区分

【発行日】平成31年2月21日 (2019.2.21)

【公表番号】特表2018-510086(P2018-510086A)

【公表日】平成30年4月12日 (2018.4.12)

【年通号数】公開・登録公報2018-014

【出願番号】特願2017-541790(P2017-541790)

【国際特許分類】

B 6 4 D 27/26 (2006.01)

F 0 2 C 7/00 (2006.01)

F 0 2 K 3/06 (2006.01)

【F I】

B 6 4 D 27/26

F 0 2 C 7/00 E

F 0 2 C 7/00 F

F 0 2 K 3/06

【手続補正書】

【提出日】平成31年1月11日 (2019.1.11)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 2】

この点に関して、本発明の目的として、タービンエンジンアセンブリであって、

- 前縁および後縁を含む少なくとも 1 つのベーンを含むガイドと、
- 1 つの構造アームと、

を備え、

ベーンおよびアームが、タービンエンジンの軸線の周りに径方向に延在し、構造アームが、

- タービンエンジンの空気流方向に関する上流端部であって、ベーンの前縁と周方向に位置合わせされ、ベーンの上流端部の輪郭と同一の輪郭を含む前縁を備え、いわゆる最上流点の軸方向位置によって下流で範囲を定められている、上流端部と、

- タービンエンジンの吊設パイロンのシュラウドを形成するように寸法決めされた下流部分と、

- 上流端部と下流端部とを結合する中間部分であって、最上流点と最下流点との間に所定の軸方向位置で延在する上面壁を備える、中間部分と、

を備え、

最上流点が、 $0.2c \sim 0.5c$ の間に含まれるアームの前縁から軸方向のある距離に位置し、ここで、 c は、ガイドベーンの軸方向弦の長さであり、

最下流点が、アームの前縁から軸方向に、ガイドベーンの軸方向弦の長さ c よりも長い距離に位置し、

最上流点での上面壁に対する接線の角度が、最下流点での壁に対する接線の角度に 1 度 の範囲内で等しい、タービンエンジンアセンブリを有する。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0064】

好ましくは、角度 α_A は1度の範囲内で角度 α_B に等しいので、したがって α_A は、 $\alpha_B - 1^\circ \sim \alpha_B + 1^\circ$ の間のすべての値を取ることができる：

【数3】

$$\alpha_A = \alpha_B \pm 1^\circ$$

【手続補正3】

【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】

航空機の翼からタービンエンジンを吊設するためのパイロンを含むタービンエンジンアセンブリであって、

前縁(22)および後縁(23)を含む少なくとも1つのベーン(21)を含むガイド(20)と、

少なくとも1つの構造アーム(30)と、

を備え、

ベーン(21)およびアーム(30)が、タービンエンジンの軸線(X-X)の周りに径方向に延在し、構造アームが、

タービンエンジンの空気流方向に関する上流端部(31)であって、ベーンの前縁(22)と周方向に位置合わせされ、ベーン(21)の上流端部の輪郭と同一の輪郭を含む前縁(310)を備え、いわゆる最上流点(A)の軸方向位置によって下流で範囲を定められている、上流端部(31)と、

タービンエンジンの吊設パイロンのシュラウドを形成するように寸法決めされた下流部分(33)と、

上流端部(31)と下流部分(33)とを結合する中間部分(34)であって、最上流点(A)と最下流点(B)との間に所定の軸方向位置で延在する連続的上面壁(44)を備える、中間部分(34)と、

を備え、

最上流点(A)が、 $0.2c \sim 0.5c$ の間に含まれるアームの前縁(310)から軸方向に距離(x_A)に位置し、ここで、 c は、ガイドベーン(21)の軸方向弦の長さであり、

最下流点(B)が、アームの前縁(310)から軸方向に、ガイドベーン(21)の軸方向弦の長さ c よりも長い距離(x_B)に位置し、

最上流点(A)での上面壁(44)に対する接線の角度(α_A)が、最下流点(B)での壁(44)に対する接線の角度(α_B)に1度の範囲内で等しい、タービンエンジンアセンブリ。

【請求項2】

最上流点(A)が、アームの前縁(310)から $0.2 \sim 0.3c$ の範囲内にあり、好ましくは $0.3c$ に等しい、軸方向の距離(x_A)に位置する、請求項1に記載の空気流ガイドアセンブリ。

【請求項3】

すべて同一の幾何形状を含む複数の構造アームを備える、請求項1または2に記載の空気流ガイドアセンブリ。

【請求項4】

請求項1から3のいずれか一項に記載のアセンブリを備える、バイパス型タービンエンジン(A)。