

【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 7 部門第 4 区分
 【発行日】平成 17 年 7 月 28 日 (2005.7.28)

【公開番号】特開 2003-209952 (P2003-209952A)
 【公開日】平成 15 年 7 月 25 日 (2003.7.25)
 【出願番号】特願 2002-5094 (P2002-5094)
 【国際特許分類第 7 版】

H 0 2 K 7/108

F 1 6 D 41/07

F 1 6 H 25/20

【 F I 】

H 0 2 K 7/108

F 1 6 D 41/07 D

F 1 6 D 41/07 Z

F 1 6 H 25/20 E

【手続補正書】

【提出日】平成 16 年 12 月 10 日 (2004.12.10)

【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 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 2 5 】

上述の様なばね 4 0 は、図 2 に示す様に、上記基部 4 3 を上記各腕部 2 9、2 9 に外嵌する事により、これら各腕部 2 9、2 9 に装着する。この様にしてこれら各腕部 2 9、2 9 に装着した、ばね 4 0、4 0 の弾性押圧片 4 4、4 4 同士の間には、それぞれ前記転動体 3 0、3 0 を、これら弾性押圧片 4 4、4 4 を弾性的に変位させた状態で挟持する。この状態で上記各転動体 3 0、3 0 は、上記各ばね 4 0、4 0 の弾性押圧片 4 4、4 4 により軸方向両端部で円周方向反対側位置を、同じ力で弾性的に押圧される。従って上記各転動体 3 0、3 0 は、外力が加わらない状態では、円周方向に隣り合う腕部 2 9、2 9 同士の間のポケット 3 9、3 9 のうちで円周方向中央部分に位置する。尚、上記各弾性押圧片 4 4、4 4 は、上記各転動体 3 0、3 0 を円周方向に関してほぼ真っ直ぐに押圧している。即ち、上記各腕部 2 9、2 9 の円周方向両側面を、前記各ポケット 3 9、3 9 を構成する側面毎に互いに平行にすると共に、上記各弾性押圧片 4 4、4 4 をこれら各側面と平行に設けている。従って、これら各弾性押圧片 4 4、4 4 から上記各転動体 3 0、3 0 に加わる力のうちの、前記入力側回転筒 1 6 の直径方向の分力は極く僅かである。尚、上記各ばね 4 0、4 0 を上記各腕部 2 9、2 9 に外嵌した状態で、これら各ばね 4 0、4 0 の基部 4 3 の外径は、前記外輪 2 8 の内径よりも小さくなる。従って、前記入力側回転筒 1 6 が回転した場合でも、上記各ばね 4 0、4 0 の基部 4 3 の外周面が上記外輪 2 8 の摩擦面 3 4 と擦れ合う事はない。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 2 6 】

次に、上述の様に構成するクラッチ機構 1 2 を組み込んだクラッチ機構付リニアアクチュエータの作用に就いて説明する。先ず、前記電動モータ 9 への通電により前記出力ロッ

ド 10 を軸方向に移動させる場合には、上記クラッチ機構 12 が図 2 (A) に示す状態となる。即ち、この場合には、上記電動モータ 9 を構成する前記ステータ 21 への通電に基づいて、この電動モータ 9 を構成する前記ロータ 22 を固定した上記入力側回転筒 16 が、例えば図 2 (A) の反時計方向に回転し、この入力側回転筒 16 側に設けた前記各係合凸部 41、41 が、上記出力側回転筒 17 側に設けた、前記各係合凹部 35、35 の円周方向端部にまで変位する。そして、これら各係合凹部 35、35 の内側面と上記各係合凸部 41、41 の外側面とが当接（係合部が係合）して、上記入力側回転筒 16 の回転が上記出力側回転筒 17 にそのまま伝わる状態となり、この出力側回転筒 17 がこの入力側回転筒 16 と同方向に同速で回転する。